

dll综合模型调用接口

1. 文件目录

2. 总体说明

3. 关键功能的实现

4. 相关文献

附加资源

3.文件目录

例程目录：[\[安装目录\]\RflySimAPIs\4.RflySimModel\0.ApiExps\12.DllModelImport](#)

序号	实验名称	简介
1	dll综合模型外部加载接口演示实验 (调用Python接口类DllSimCtrlAPI.ModelLoad中的方法实现)	本实验使用DllSimCtrlAPI.ModelLoad接口类实例调用该实例的CreateVehicle接口初始化载具，SendVelNED接口控制飞机前飞。
2	dll综合模型外部加载并加速仿真实验 (调用Python接口类DllSimCtrlAPI.ModelLoad中的方法实现)	本实验使用DllSimCtrlAPI.ModelLoad接口类实例调用该实例的CreateVehicle接口初始化载具，S并使用其中SendPosNED接口来控制飞机起飞，
3	dll综合模型扩展外部加载接口演示实验 (继承Python接口类DllSimCtrlAPI.ModelLoad并自定义控制方法实现)	本例程通过如下代码导入了ModelLoad的类 并将其封装成一个四旋翼的类 class MultiCopter(_init_(self,CopterID=1,ClassID=-1,MapName='[0,0,0]): super().init('MulticopterNOpx4.dll') # self.CreateVehicle(CopterID,ClassID,MapName 在这里可以扩展一些自己的控制接口函数 通过类 MultiCopter(CopterID=1,ClassID=-1,MapName 可以在此模版基础上，开发自己的固定翼类，垂
4	dll综合模型外部加载并手动更新接口实验 (调用Python接口类DllSimCtrlAPI.ModelLoad中的ModelUpdate方法实现)	本实验使用DllSimCtrlAPI.ModelLoad接口类实例调用该实例的CreateVehicle接口初始化载具，M并使用其中SendPosNED接口来控制飞机起飞，
	dll综合模型外部加载并自动更新接口实验 (调用Python接口类DllSimCtrlAPI.ModelLoad中的StartAutUpdate方法实现)	本实验使用DllSimCtrlAPI.ModelLoad接口类实例调用该实例的CreateVehicle接口初始化载具，S并使用其中SendPosNED接口来控制飞机起飞， print(dll.outHilData.localPos,dll.out3Ddata.Pr
	dll综合模型外部加载并自动更新+Simulink外部控制实验	本实验使用DllSimCtrlAPI.ModelLoad接口类实例调用该实例的CreateVehicle接口初始化载具，S会开启UDP端口来模拟CopterSim 通过20100端口 本实验相当于用Python创建了一个闭环仿真模板 本接口模拟CopterSim的UDP_Simple模式，对
	dll综合模型外部加载并自动更新+Python外部多机控制实验	本实验使用DllSimCtrlAPI.ModelLoad接口类实例调用该实例的CreateVehicle接口初始化载具，S会开启UDP端口来模拟CopterSim 通过20100端口 使用PX4MavCtrl.PX4MavCtrl接口类创建MavI

序号	实验名称	简介
	dll综合模型外部加载及Python外部控制实验（30100综合控制接口）	本实验使用DllSimCtrlAPI.ModelLoad接口类实例调用该实例的CreateVehicle接口初始化载具，S并使用其中StartExtCtrl接口启动外部控制功能，并接收控制指令。使用DllSimCtrlAPI.DllSimCtrl

| 总体说明

| 关键功能的实现

| 相关文献

| 附加资源

官方文档：RflySim官方文档：<https://rflysim.com/doc/zh/>

社区交流：加入RflySim技术交流群：951534390

