

多旋翼动力系统辨识实验

- 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\2.AdvExps\e11_PowerSysIdModel

序号	实验名称	简介	文件地址
1	静拉力整合模型辨识实验	动力整合模型为辨识电机油门/PWM输入至螺旋桨拉力与反扭力矩输出的量化关系, 可分为静态模型 (用静态函数描述) 与动态模型 (用传递函数描述)。	2.Static ThrIntl D\Read me.pdf
2	静拉力分解模型辨识实验	分解的静态模型是指将电机-螺旋桨单元分别拆分为电机模型与螺旋桨模型。分解的动态模型是考虑在一定频率范围的PWM输入时, 电机PWM输入至转速或扭矩输出的频域模型与螺旋桨转速输入至拉力、反扭力矩输出的频域模型的串接	3.Static ThrPart ID\Read me.pdf
3	动拉力辨识实验	动拉力模型主要是考虑飞行速度较大或来流较大时电机-螺旋桨动力的变化与来流或飞行速度的关系。	5.DynThrID\Readme.pdf

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

