

1. 实验名称及目的

1.1 实验名称

基于最小模板的固定翼模型验证实验(Python速度/高度/偏航控制接口)

1.2 实验目的

该例程以Python的形式，通过平台固定翼接口，实现在软硬件在环仿真过程中固定翼按期望指令飞行。

1.3 关键知识点

软/硬件在环仿真的实现原理

从实现机制的角度分析，可将RflySim平台分为运动仿真模型、底层控制器、三维引擎、外部控制四部分。

- 运动仿真模型：这是模拟飞行器运动的核心部分。在RflySim平台中，运动仿真模型是通过MATLAB/Simulink开发的，然后通过自动生成的C++代码转化成DLL（动态链接库）文件。在使用RflySim平台进行软硬件在环仿真时，会将DLL模型导入到CopterSim，形成运动仿真模型。这个模型在仿真中负责生成飞行器的运动响应，它拥有多个输入输出接口与底层控制器、三维引擎、地面控制站和外部控制进行数据交互，具体数据链路、通信协议及通信端口号见[PX4PSP\RflySimAPIs\4.RflySimModel\API.pdf中的通信接口部分](#)。
- 底层控制器：在软/硬件在环仿真（SIL/HIL）中，真实的飞行控制硬件（如PX4飞行控制器）被集成到一个虚拟的飞行环境中。在软件在环仿真（SIL）中，底层控制器（通过wsl上的PX4仿真环境运行）通过网络通信与运动仿真模型交互数据。在硬件在环仿真（HIL）中，它（将PX4固件在真实的飞行控制器（即飞控）硬件上运行）则通过串口通信与运动仿真模型进行数据交互。飞控与CopterSim通过串口（硬件在环HITL）或网络TCP/UDP（软件在环SITL）进行连接，使用MAVLink进行数据传输，实现控制闭环。
- 三维引擎：这部分负责生成和处理仿真的视觉效果，提供仿真环境和模型的三维视图，使用户能够视觉上跟踪和分析飞行器的运动。CopterSim发送飞机位姿、电机数据到三维引擎，实现可视化展示。

外部控制 (offboard): 从仿真系统外部对飞行器进行的控制, 包括自动飞行路径规划、远程控制指令等。在平台例程中主要通过地面控制站 (QGC)、MATLAB和Python调用对应接口实现。

注意, 针对仿真时的机架设置, 在进行软件在环仿真时, 需要在对应的bat脚本中set PX4SITLFrame= Standard Plane, 硬件在环时需要在QGC机架设置页面进行相同设置。

外部控制接口 (Python)

控制程序中部分代码如下:

创建通信示例

```
mav1 = PX4MavCtrl.PX4MavCtrl(1)
```

创建一架飞机的通信示例

启用Mavlink消息监听循环

```
mav1.InitMavLoop()
```

配置CopterSim通信模式, 该函数的参数定义如下:

```
def InitMavLoop(self,UDPMode=2):
```

```
""" Initialize MAVLink listen loop from CopterSim
```

```
0 and 1 for UDP_Full and UDP_Simple Modes, 2 and 3 for MAVLink_Full and  
MAVLink_Simple modes, 4 for MAVLink_NoSend
```

```
The default mode is MAVLink_Full
```

```
.....
```

默认通信模式为**Mavlink_Full: **Python直接发送MAVLink消息给CopterSim, 再转发给PX4, 数据量较大适合单机控制; 适合单机或少量载具仿真, 载具数量不大于4;

运行阶段

完成上述设置后, 程序会通过检查一个 flag 变量的值来决定无人机应该执行哪些动作。

当 flag == 0 and time.time() - startTime > 5时, 解锁固定翼

解锁飞机

```
mav1.SendMavArm(True)
```

设定启动目标点

```
targetPos=[200, 0, -100]
```

```
mav1.sendMavTakeOff(targetPos[0],targetPos[1],targetPos[2])
```

发送绝对的GPS坐标作为起飞目标点，使用sendMavTakeOffGPS命令，最后三位分别是经度、纬度和高度，会先从uavPosGPSHome向量中提取解锁GPS坐标，在此基础上用绝对坐标

当 flag == 1 时，到达指定位置

位置检测

```
curPos=mav1.uavPosNED
```

```
dis = math.sqrt((curPos[0]-targetPos[0])**2+(curPos[1]-targetPos[1])**2)
```

计算飞机当前位置和起飞目标位置的水平距离，用于判断是否到达目标位置，以开始下一阶段任务。

如果到达目标位置，则进入Offboard模式，并设定flag=2

```
mav1.initOffboard()
```

```
print("开始进入Offboard模式")
```

当 flag == 2 时，发送期望速度、高度和偏航

```
mav1.SendVelYawAlt(10,math.pi/2,-150)
```

2. 实验效果

固定翼在软硬件在环仿真中，能按照期望指令飞行。

3. 文件目录

例程目录：

[\[安装目录\]\RflySimAPIs\4.RflySimModel\2.AdvExps\e3_FWingModelCtrl\4.VelAltYawCtrlAPI_Py](#)

文件夹/文件名称	说明
AircraftMathworks.dll	固定翼DLL模型文件。
AircraftMathworksVelYawAltCtrl.py	固定翼速度、高度、偏航例程文件。
AircraftMathworksHITLRun.bat	硬件在环仿真批处理文件。
AircraftMathworksSITLRun.bat	软件在环仿真批处理文件。
Python38Run.bat	Python程序运行脚本

4. 运行环境

4.1 软件要求

Windows 10及以上版本；RflySim工具链；Python。

①：若使用Pixhawk 6X飞控，平台安装时的编译命令为：px4_fmuv6x_default，推荐PX4固件版本为：1.12.3。其他配套飞控及编译命令请见：
<https://rflysim.com/doc/zh/1/Hardware.html>

4.2 硬件要求

笔记本/台式电脑① 1台；Pixhawk 6X或其它飞控 1台；数据线 1台。

①：推荐配置请见：<https://rflysim.com/>

5. 实验步骤

5.1. 必做实验：软件在环仿真

Step 1: 启动仿真

右键以管理员身份运行“[AircraftMathworksMavlinkSITLRun.bat](#)”批处理文件，在弹出的终端窗口中输入1，启动1架飞机的软件在环仿真。

```
C:\Windows\system32\cmd.e: X + v
已复制      1 个文件。
-----
Please input UAV swarm number:1|
```

Step 2: 等待初始化完成

完成初始化。



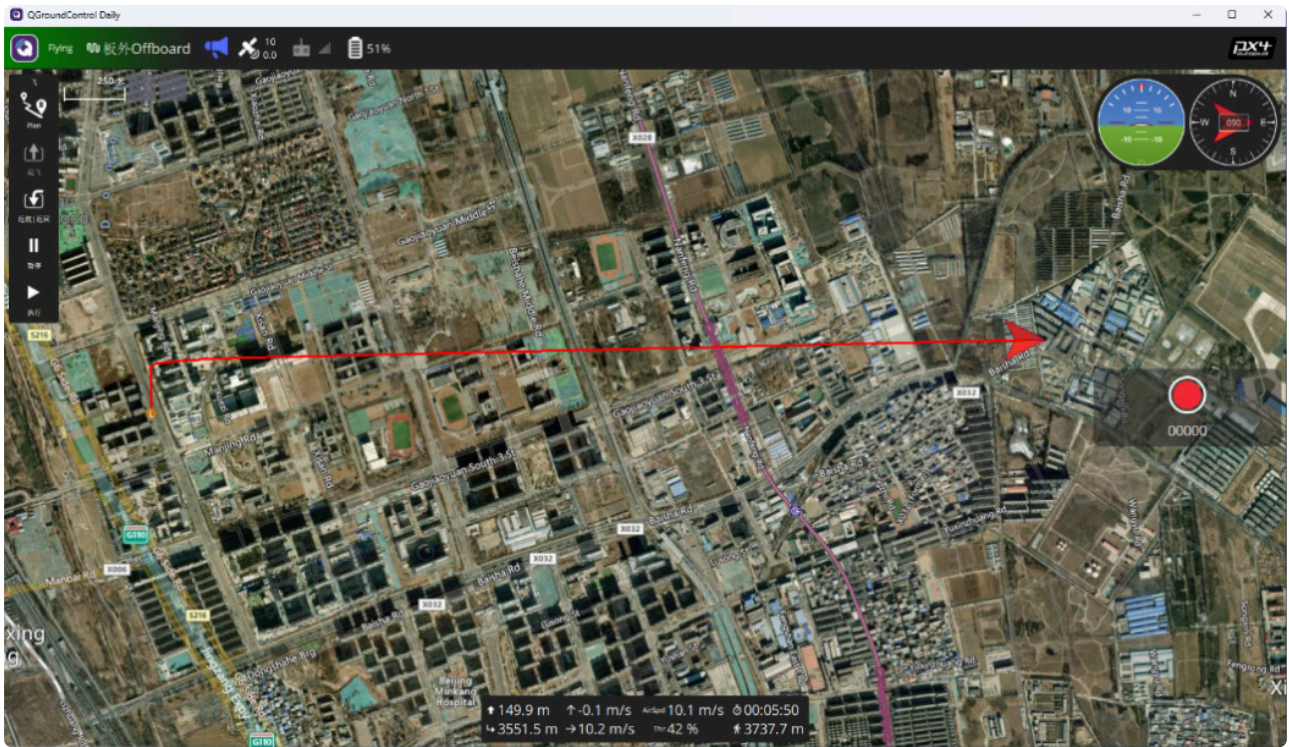
Step 3: 运行控制程序

在文件夹下，双击 [Python38Run.bat](#)，打开集成好的python环境，在该环境下运行 [AircraftMathworksVelYawAltCtrl.py](#) 文件，输入
python AircraftMathworksVelYawAltCtrl.py

```
C:\Windows\system32\cmd.e: X + v
Python3.8 environment has been set with openCV+pymavlink+numpy+pyulog etc.
You can use pip or pip3 command to install other libraries
Put Python38Run.bat into your code folder
Use the command: 'python XXX.py' to run the script with Python
D:\RflySim\RflySimLearn\4.RflySimModel\2.AdvExps\e3_FWingModelCtrl\4.VelAltYawCtrlAPI_Py: python AircraftMathworksVelYawAltCtrl.py
```

Step 4: 观察结果

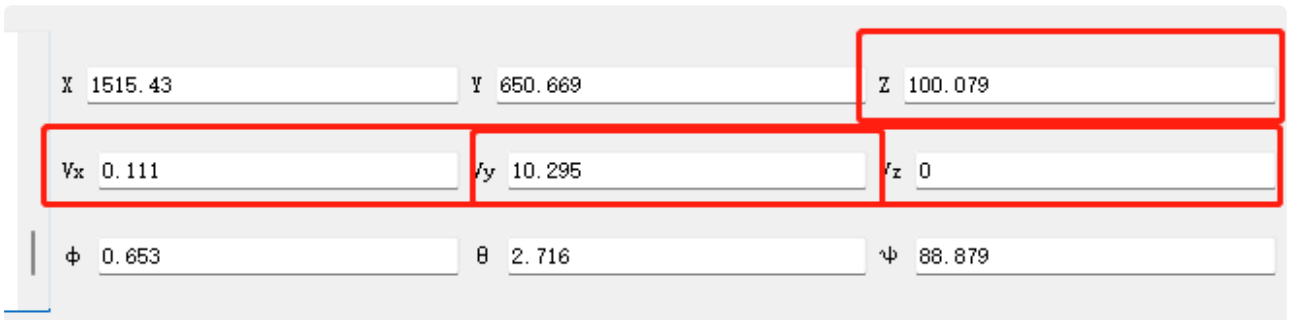
运行一段时间后可看到固定翼按期望指令(速度、高度、偏航角)飞行。



在QGC右上角罗盘处可以看到偏航角为90°。



在CopterSim右下角可以看到飞行合速度即空速约为10m/s，飞行高度约为100m。



5.2 选做实验：硬件在环仿真

Step 1：连接飞控

如下图所示，将飞控通过USB线连接电脑，并确保完成硬件在环仿真配置。注意，本图使用Pixhawk6x飞控，其他飞控配置方法类似（推荐使用Pixhawk飞控）。

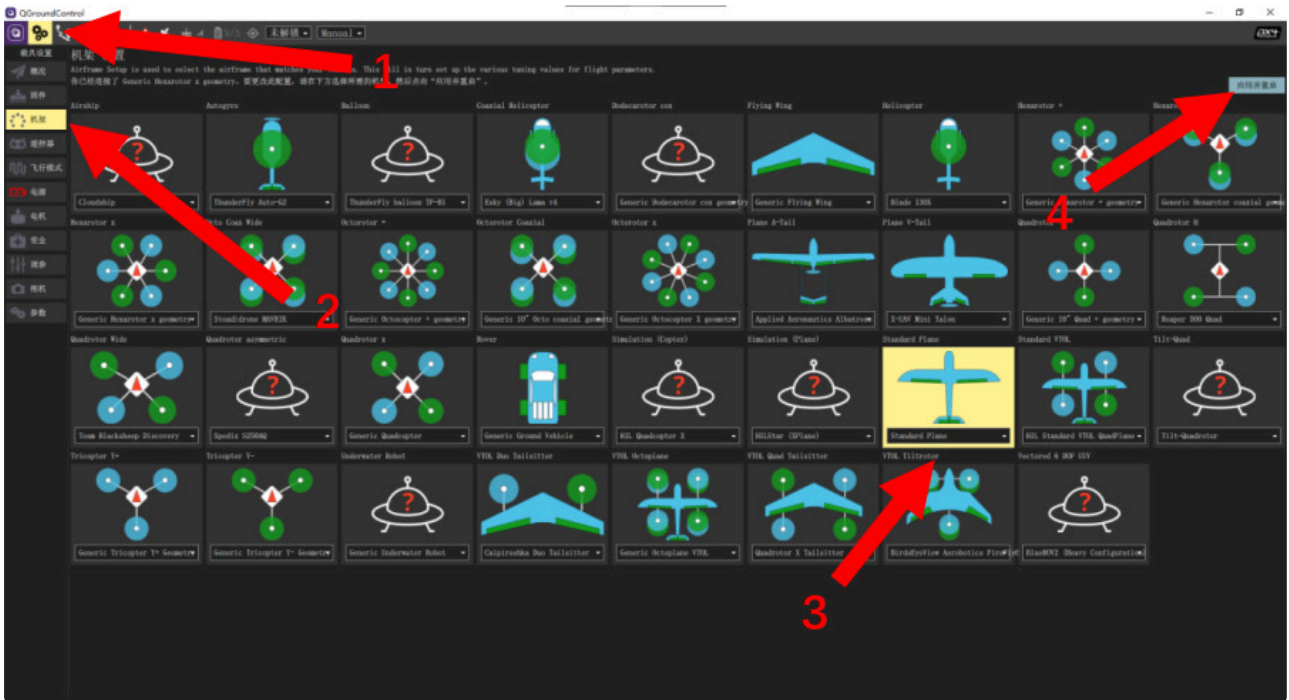


Step 2: 设置硬件在环机架

在 Rflytools 文件夹中打开 QGC 地面站。

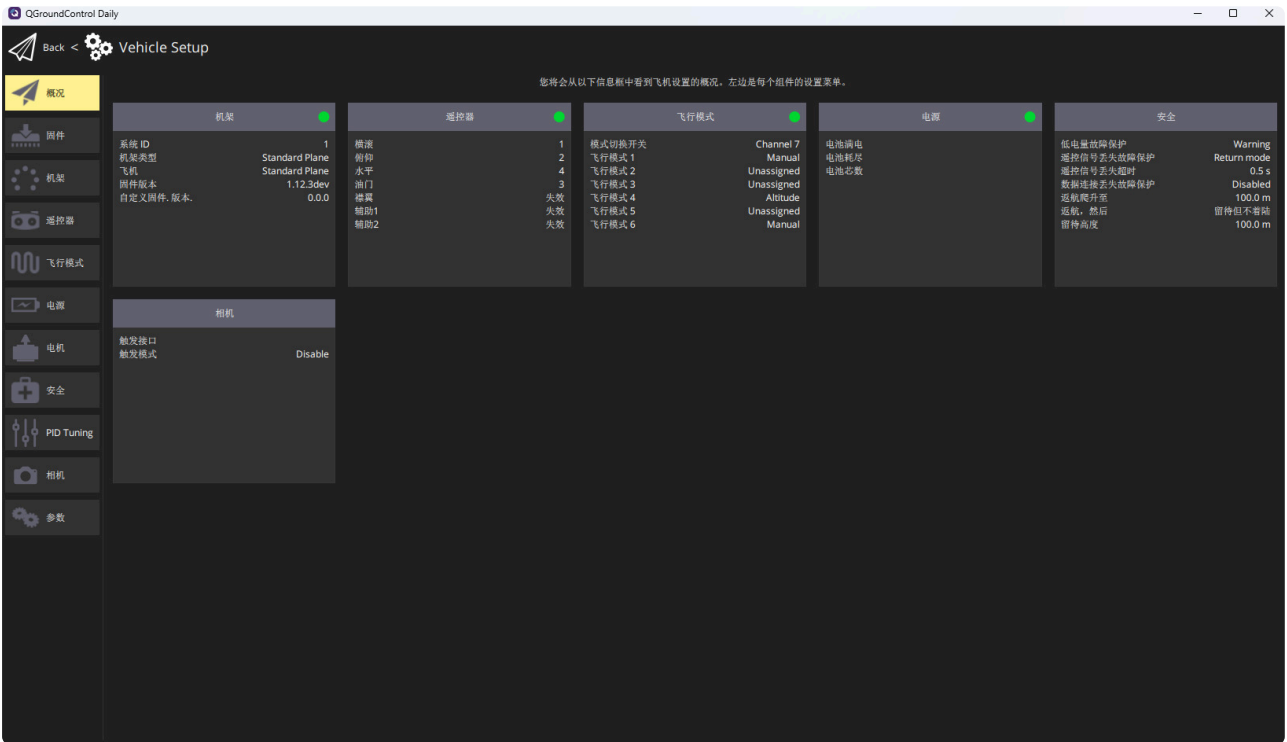
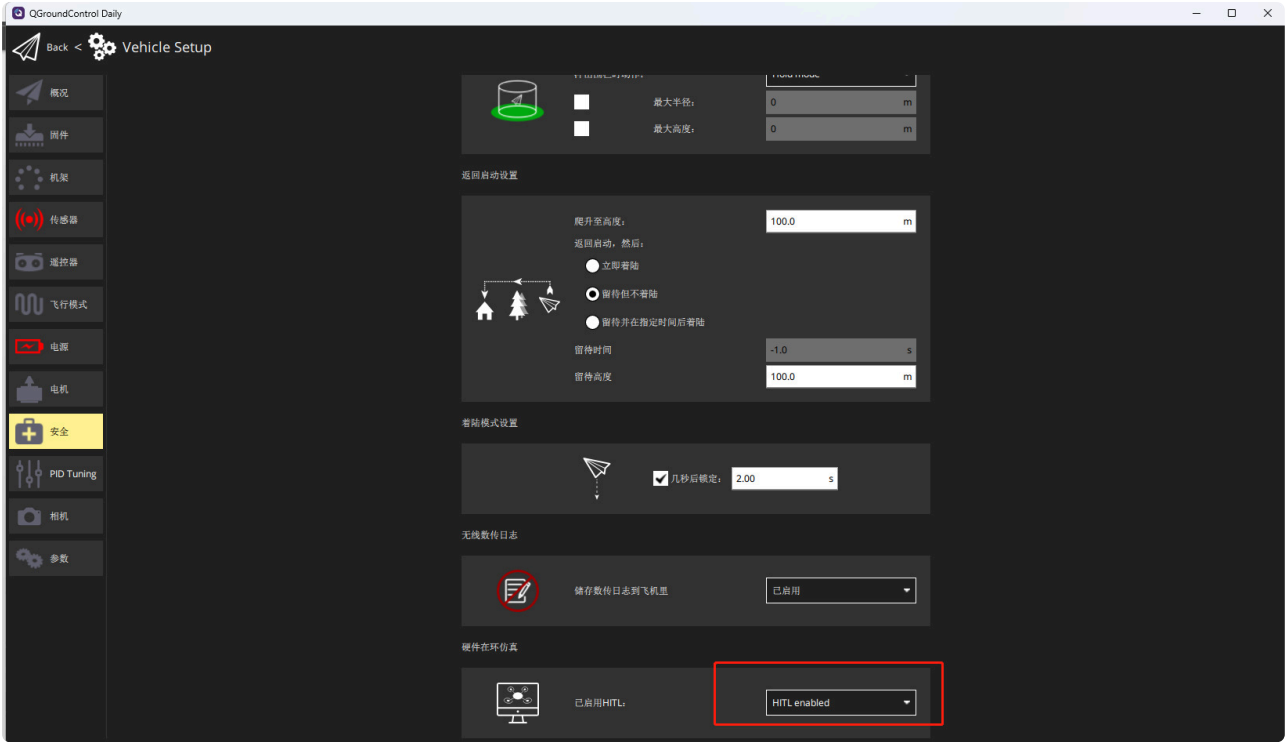
3DDisplay	2023/7/27 15:02	快捷方式	1 KB
CopterSim	2023/7/27 15:02	快捷方式	1 KB
FlightGear-F450	2023/7/27 15:02	快捷方式	2 KB
HITLRun	2023/7/27 15:02	快捷方式	2 KB
Python38Env	2023/7/27 15:02	快捷方式	2 KB
QGroundControl	2023/7/27 15:02	快捷方式	1 KB
RflySim3D	2023/7/27 15:02	快捷方式	1 KB
RflySimAPIs	2023/7/27 15:02	快捷方式	1 KB
RflySimUE5	2023/7/27 15:02	快捷方式	1 KB
SITLRun	2023/7/27 15:02	快捷方式	2 KB
Win10WSL	2023/7/27 15:02	快捷方式	2 KB

在机架界面设置机架型号为“Standard Plane”，设置完毕后点击右侧“应用并重启”。



Step 3: 配置硬件在环参数

在“安全”界面，选择“HITL enabled”启动硬件在环仿真，之后在概况界面中确认配置完成后，重新插拔飞控完成设置。



Step 4: 启动仿真

右键以管理员身份运行

“[AircraftMathworksMavlinkHITLRun.bat](#)” 批处理文件，在弹出的终端窗口中根据提示输入串口号，启动一架飞机的硬件在环仿真。

文件夹	_pycache_	2023/7/24 11:00	文件夹	
应用程序扩展	AircraftMathworks.dll	2022/7/27 19:11	应用程序扩展	255 KB
Windows 批处理...	AircraftMathworksMavlinkHITLRun	2022/9/20 17:07	Windows 批处理...	6 KB
Windows 批处理...	AircraftMathworksMavlinkSITLRun	2022/9/20 17:07	Windows 批处理...	6 KB
PY 文件	AircraftMathworksVelYawAltCtrl	2023/7/21 15:06	PY 文件	3 KB
PY 文件	PX4MavCtrlV4	2023/6/7 10:43	PY 文件	137 KB

```

C:\Windows\system32\cmd.e: X + v
已复制 1 个文件。
-----
Please input the Pixhawk COM port list for HIL
Use ',' as the separator if more than one Pixhawk
E.g., input 3 for COM3 of Pixhawk on the computer
Input 3,6,7 for COM3, COM6 and COM7 of Pixhawks

Available COM ports on this computer are:
COM3: ??????????
COM4: ??????????
COM5: USB ???
-----
Recommended COM list input is: 3,4,5

My COM list for HITL simulation is:5|

```

Step 5: 仿真过程

之后测试步骤与软件在环的Step2到Step3相同，运行之后在CopterSim、RflySim3D和QGC中观察飞机是否按期望指令飞行。

注意事项：在固定翼的offboard控制中，用到如下控制接口：

1. SendMavTakeOff: 起飞指令。
2. SendVelYawAlt: 发送速度、偏航与高度指令。

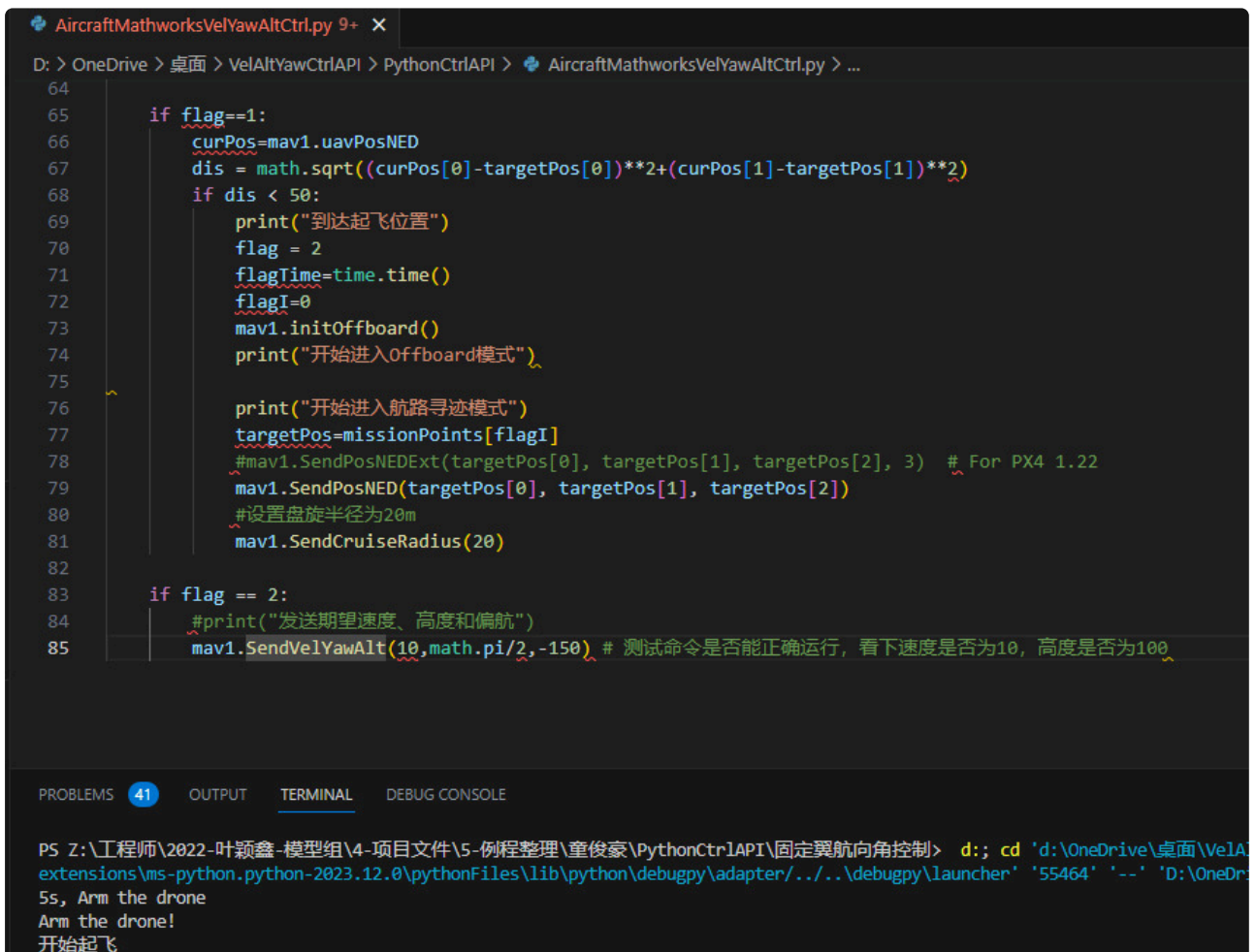
5.3 选做实验（VS Code调试运行）

准备工作

- 先确保已经按 [RflySimAPIs\1.RflySimIntro\2.AdvExps\3.PythonConfig\Readme.pdf](#) 步骤，正确配置VS Code环境。或者配置了自己的Pycharm等自定义Python环境。
- 其他步骤与上文相同，在Step2运行 [AircraftMathworksVelYawAltCtrl.py](#) 时，可使用VS Code（或Pycharm等工具）来打开 [AircraftMathworksVelYawAltCtrl.py](#) 文件，并阅读代码，修改代码，调试执行等。

扩展实验

- 请自行使用VS Code阅读 [AircraftMathworksVelYawAltCtrl.py](#) 源码，通过程序跳转，了解每条代码的执行原理；再通过调试工具，验证每条指令的执行效果。



```
AircraftMathworksVelYawAltCtrl.py 9+ X
D: > OneDrive > 桌面 > VelAltYawCtrlAPI > PythonCtrlAPI > AircraftMathworksVelYawAltCtrl.py > ...
64
65     if flag==1:
66         curPos=mav1.uavPosNED
67         dis = math.sqrt((curPos[0]-targetPos[0])**2+(curPos[1]-targetPos[1])**2)
68         if dis < 50:
69             print("到达起飞位置")
70             flag = 2
71             flagTime=time.time()
72             flagI=0
73             mav1.initOffboard()
74             print("开始进入Offboard模式")
75
76             print("开始进入航路寻迹模式")
77             targetPos=missionPoints[flagI]
78             #mav1.SendPosNEExt(targetPos[0], targetPos[1], targetPos[2], 3) # For PX4 1.22
79             mav1.SendPosNED(targetPos[0], targetPos[1], targetPos[2])
80             #设置盘旋半径为20m
81             mav1.SendCruiseRadius(20)
82
83     if flag == 2:
84         #print("发送期望速度、高度和偏航")
85         mav1.SendVelYawAlt(10,math.pi/2,-150) # 测试命令是否能正确运行，看下速度是否为10，高度是否为100
```

PROBLEMS 41 OUTPUT TERMINAL DEBUG CONSOLE

```
PS Z:\工程师\2022-叶颖鑫-模型组\4-项目文件\5-例程整理\童俊豪\PythonCtrlAPI\固定翼航向角控制> d:; cd 'd:\OneDrive\桌面\VelAltYawCtrlAPI\PythonCtrlAPI'
5s, Arm the drone
Arm the drone!
开始起飞
```

6.参考资料

1. DLL/SO模型与通信接口..\..\..\PX4PSP\RflySimAPIs\4.RflySimModel\API.pdf
2. 外部控制接口..\..\..\PX4PSP\RflySimAPIs\4.RflySimModel\API.pdf
- 3.

7.常见问题

Q1:

A1:

Q2: 编译报错，无法加载库文件



A2: 这可能是由于安装平台时PX4PSP工具箱未更新到最新版，更新RflySim安装包后按照如下配置重新安装平台即可

Toolbox one-key installation script: RflySimA... — □ ×

(1) Software package installation directory
C:\PX4PSP

(2) PX4 firmware compiling command: firmware versions <= PX4-1.8 use format px4fmu-v3_default; >= PX4-1.9 use format px4_fmu-v3_default
px4_fmu-v6c_default

(3) PX4 firmware version (1: PX4-1.7.3, ... , 6: PX4-1.12.3, 7: PX4-1.13.2, 8: PX4-1.14.4, 9: PX4-1.15.0)
9

(4) PX4 firmware compiling toolchain (1: WinWSL[suitable for all versions], 2: Msys2[suitable for <= PX4-1.8], 3: Cygwin[for >=PX4-1.8])
1

(5) Whether to reinstall PSP toolbox (yes to reinstall and no to remain current installation)
yes

(6) Whether to reinstall the dependent software packages (CopterSim, QGroundControl, CopterSim, etc. About 5 minites)
no

(7) Whether to reinstall the selected compiling toolchain (yes to reinstall and no to remain unchanged, about 5 minites)
no

(8) Whether to reinstall the selected PX4 firmware source code (yes to reinstall and no to remain unchanged, about 5 minites)
no

(9) Whether to pre-compile the selected firmware with the selected command (yes to compile and no to remain unchanged, about 5 minites)
no

(10) Whether to block the actuator outputs in the PX4 firmware code ("yes" to use Simulink controller, "no" to use PX4 official controller)
no

OK Cancel