

## 阿克曼底盘无人车控制实验

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\e5\\_CarAckermanCtrl](#)

序号	实验名称	简介	文件地址
2 11	Python控制阿克曼底盘无人车位置软/硬件在环仿真	软硬件在环仿真模式下，以Python的方式通过平台位置控制接口实现单辆/多辆无人车位置控制。	1.CarAckermanPosCtrl_Py\Readme.pdf
22	Matlab控制阿克曼底盘无人车位置软/硬件在环仿真	Matlab运行多辆无人车的位置控制的软硬件在环仿真。	2.CarAckermanPosCtrl_Mat\Readme.pdf
4 33	Python控制阿克曼底盘无人车速度软/硬件在环仿真	软硬件在环仿真模式下，以Python的方式通过平台速度控制接口实现单辆/多辆无人车速度控制。	3.CarAckermanVelCtrl_Py\Readme.pdf
44	Matlab控制阿克曼底盘无人车速度软/硬件在环仿真	Matlab运行多辆无人车的速度控制的软硬件在环仿真。	4.CarAckermanVelCtrl_Mat\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

