

# 1. 实验名称及目的

## 1.1 实验名称

基于系统模板的差动无人车模型验证（simulink速度控制）

## 1.2 实验目的

Matlab运行多辆无人车的速度控制的软硬件在环仿真。

## 1.3 关键知识点

### 软/硬件在环仿真的实现

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。

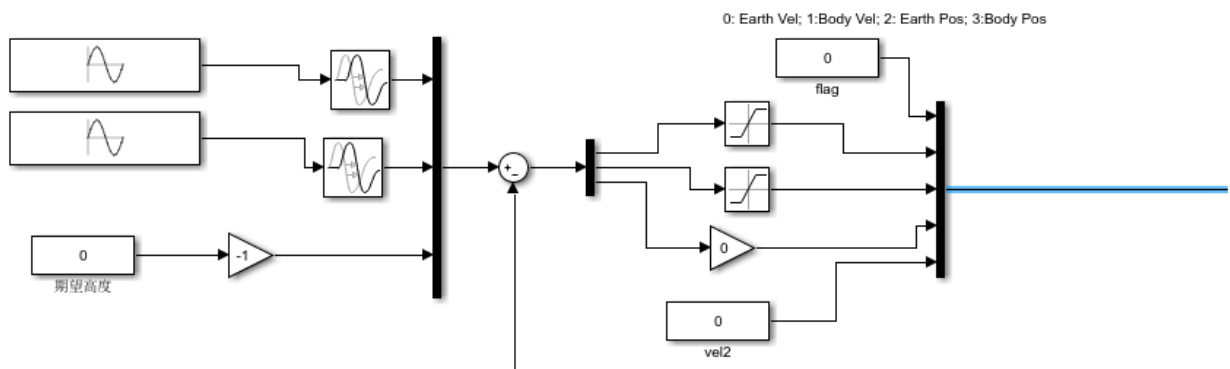
- 运动仿真模型：这是模拟飞行器运动的核心部分。在RflySim平台中，运动仿真模型是通过MATLAB/Simulink开发的，然后通过自动生成的C++代码转化成DLL（动态链接库）文件。在使用RflySim平台进行软硬件在环仿真时，会将DLL模型导入到CopterSim，形成运动仿真模型。这个模型在仿真中负责生成飞行器的运动响应，它拥有多个输入输出接口与底层控制器、三维引擎、地面控制站和外部控制进行数据交互，具体数据链路、通信协议及通信端口号见[PX4PSP\RflySimAPIs\4.RflySimModel\API.pdf中的通信接口部分](#)。
- 底层控制器：在软/硬件在环仿真（SIL/HIL）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= r1\_rover, 硬件在环时需要在QGC机架设置页面进行相同设置。**

## 通过外部控制接口 (Matlab) 进行无人车位置控制

CarR1Diff\_MultiVel4.slx模型中, 设置位置输入, 并通过位置反馈得到期望速度输入。



位置输入——x坐标:

$$x = -50 \sin \left( 0.1t + \frac{\pi}{2} \right) + 50$$

, y坐标:

$$y = 50 \sin(0.1t)$$

。

位置反馈——通过RflyUdpFast模块接收到无人车的实际位置数据。然后与

$$x_d$$

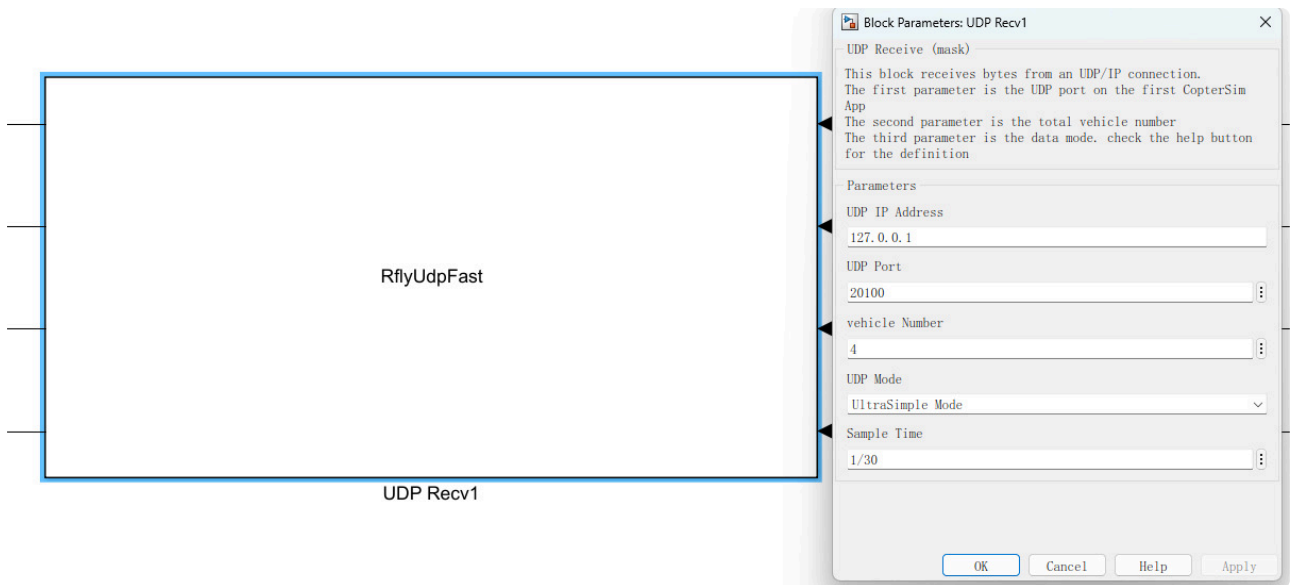
,

$$y_d$$

作差得到x方向, y方向的期望速度输入, 注意是期望位置减去实际位置, 再通过RflyUdpFast模块经由UDP 20100端口发送给模型, 从而控制无人车的速度。

RflyUdpFast模块是使用S-function开发的模块, 可向指定的UDP端口发送数据, 同时也可接收数据。本例程中设置UDP

Mode为UltraSimple Mode。



## 2. 实验效果

通过Matlab/Simulink控制多辆无人小车实现速度控制。

## 3. 文件目录

例程目录：

[安装目录]\RflySimAPIs\4.RflySimModel\2.AdvExps\e6\_CarR1DiffCtrl\4.CarR1DiffVelCtrl\_Mat

文件夹/文件名称	说明
<a href="#">CarR1Diff_MultiVel4.bat</a>	多辆无人车速度控制软件在环仿真批处理文件。
CarR1Diff_MultiVel4.slx	多辆无人车速度控制simulink文件。
<a href="#">CarR1Diff_HITLRun.bat</a>	硬件在环批处理文件
CarR1Diff.dll	无控制器的阿克曼底盘小车DLL模型文件
<a href="#">Init.m</a>	初始化参数文件。
RflyUdpFast.cpp	S函数编写得集群接口文件。
RflyUdpFast.mexw64	MEX编译之后的S函数文件。

## 4. 运行环境

### 4.1 软件要求

Windows 10及以上版本；RflySim工具链；MATLAB 2017B及以上。

①：若使用Pixhawk 6X飞控，平台安装时的编译命令为：px4\_fmu-v6x\_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② 1台；数据线 1台。

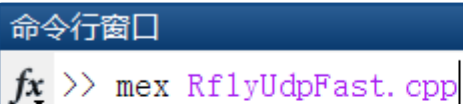
①：推荐配置请见：<https://rflysim.com/>

## 5. 实验步骤

### 5.1. 仿真环境准备

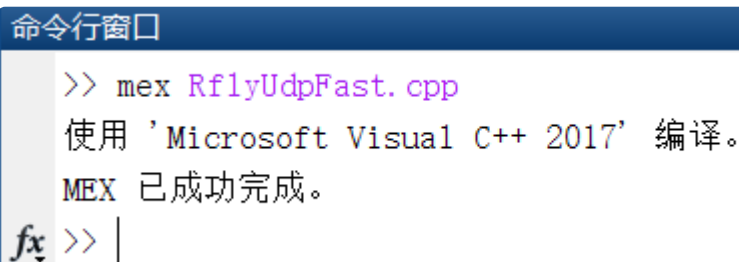
第一次使用平台调用RflyUdpFast.cpp文件进行仿真时，需要编译该文件。

在Matlab命令行窗口中输入mex RflyUdpFast.cpp，回车。



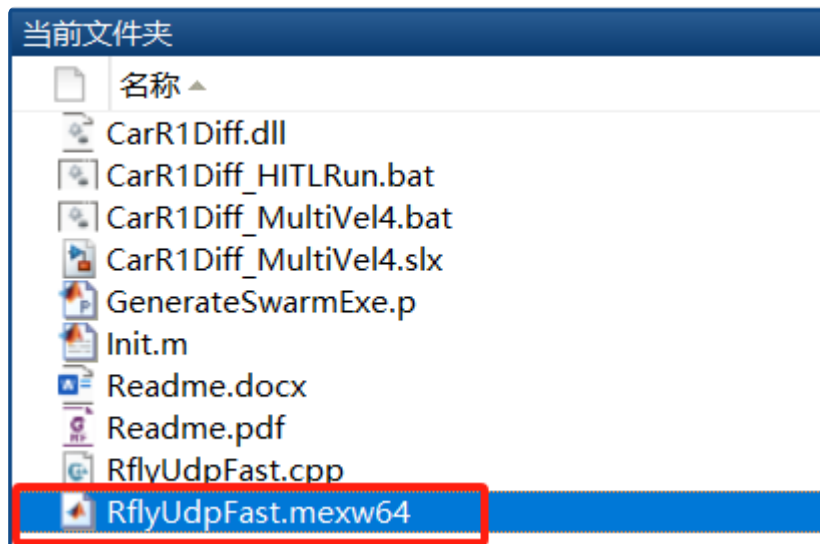
```
命令行窗口  
fx >> mex RflyUdpFast.cpp
```

提示mex编译完成。



```
命令行窗口  
>> mex RflyUdpFast.cpp  
使用 'Microsoft Visual C++ 2017' 编译。  
MEX 已成功完成。  
fx >> |
```

文件夹中会生成一个.mexw64后缀的文件，完成仿真环境部署。



## 5.2. 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 `CarR1Diff_MultiVel4.bat` 批处理文件。

名称	修改日期	类型	大小
CarR1Diff.dll	2023/11/7 14:43	应用程序扩展	224 KB
CarR1Diff_HITLRun.bat	2023/11/10 13:59	Windows 批处理...	6 KB
CarR1Diff_MultiVel4.bat	2023/11/10 13:59	Windows 批处理...	5 KB
CarR1Diff_MultiVel4.slx	2023/10/24 15:33	Simulink Model	30 KB
GenerateSwarmExe.p	2023/10/24 15:33	MATLAB.p.9.14.0	3 KB
Init.m	2023/10/24 15:33	MATLAB Code	1 KB
Readme.docx	2023/11/10 14:01	Microsoft Word ...	7,012 KB
Readme.pdf	2023/10/24 15:33	Foxit PhantomP...	1,251 KB
RflyUdpFast.cpp	2023/10/24 15:33	C++ 源文件	25 KB
RflyUdpFast.mexw64	2023/11/10 12:18	MATLAB.mexw6...	26 KB

### Step 2: 等待初始化完成

等待4辆车的CopterSim都初始化完成：显示“GPS 3D fixed & EKF initialization finished”。

```
PX4: EKF2 Estimator start initializing...
PX4: [logger] ./log/2023-07-25/06_49_47.ulog
PX4: Found firmware version: 1.12.3dev
PX4: Command ID: 512 ACCEPTED
PX4: Command ID: 512 ACCEPTED
PX4: Command ID: 512 DENIED
PX4: Command ID: 512 ACCEPTED
PX4: GPS 3D fixed & EKF initialization finished.
PX4: Enter Auto Loiter Mode!
```

```
PX4: GPS 3D fixed & EKF initialization finished.
PX4: Enter Auto Loiter Mode!
```

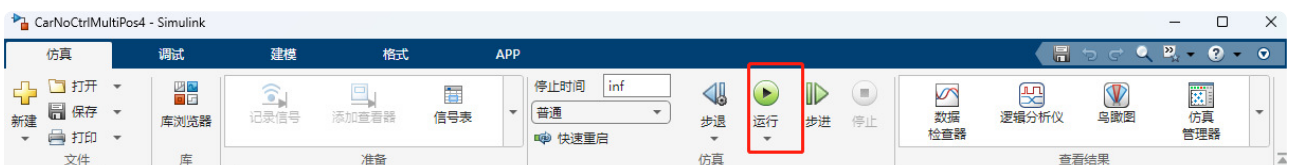
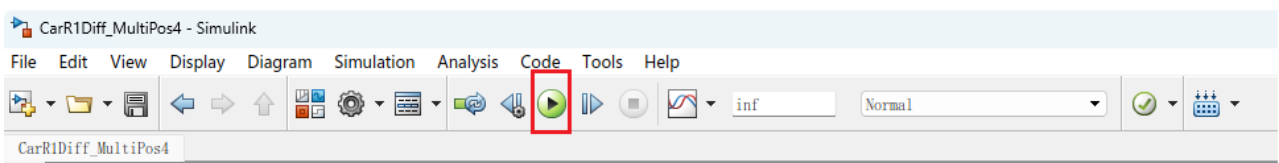
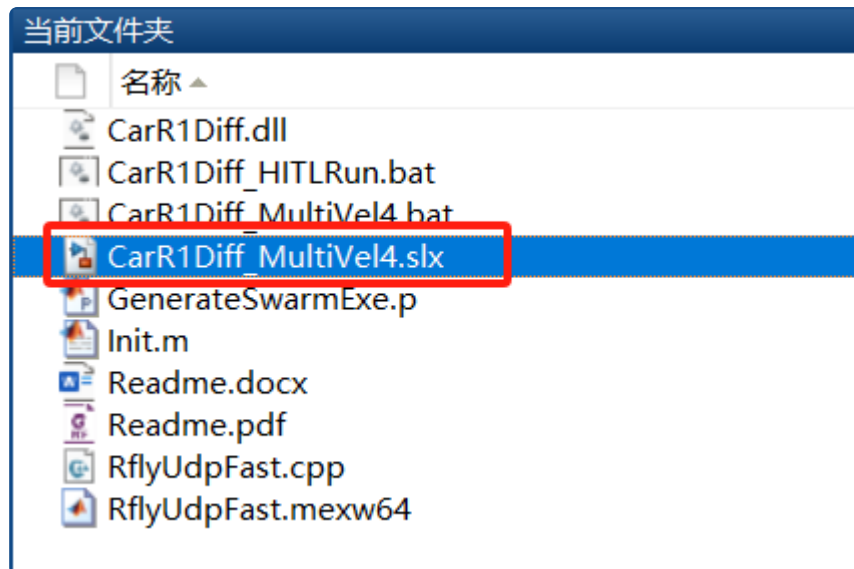
```
PX4: Command ID: 512 ACCEPTED
PX4: GPS 3D fixed & EKF initialization finished.
PX4: Enter Auto Loiter Mode!
```

```
PX4: Command ID: 512 ACCEPTED
PX4: GPS 3D fixed & EKF initialization finished.
PX4: Enter Auto Loiter Mode!
```



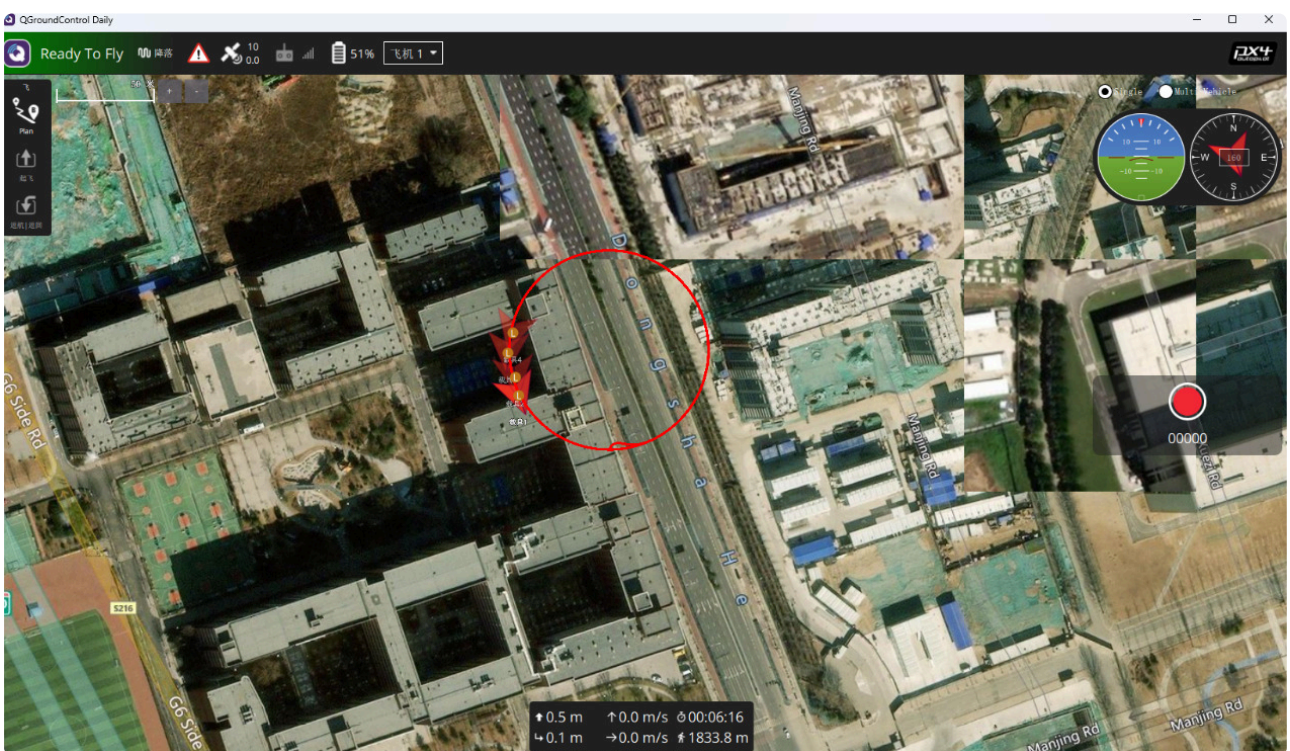
### Step 3: 运行控制模型

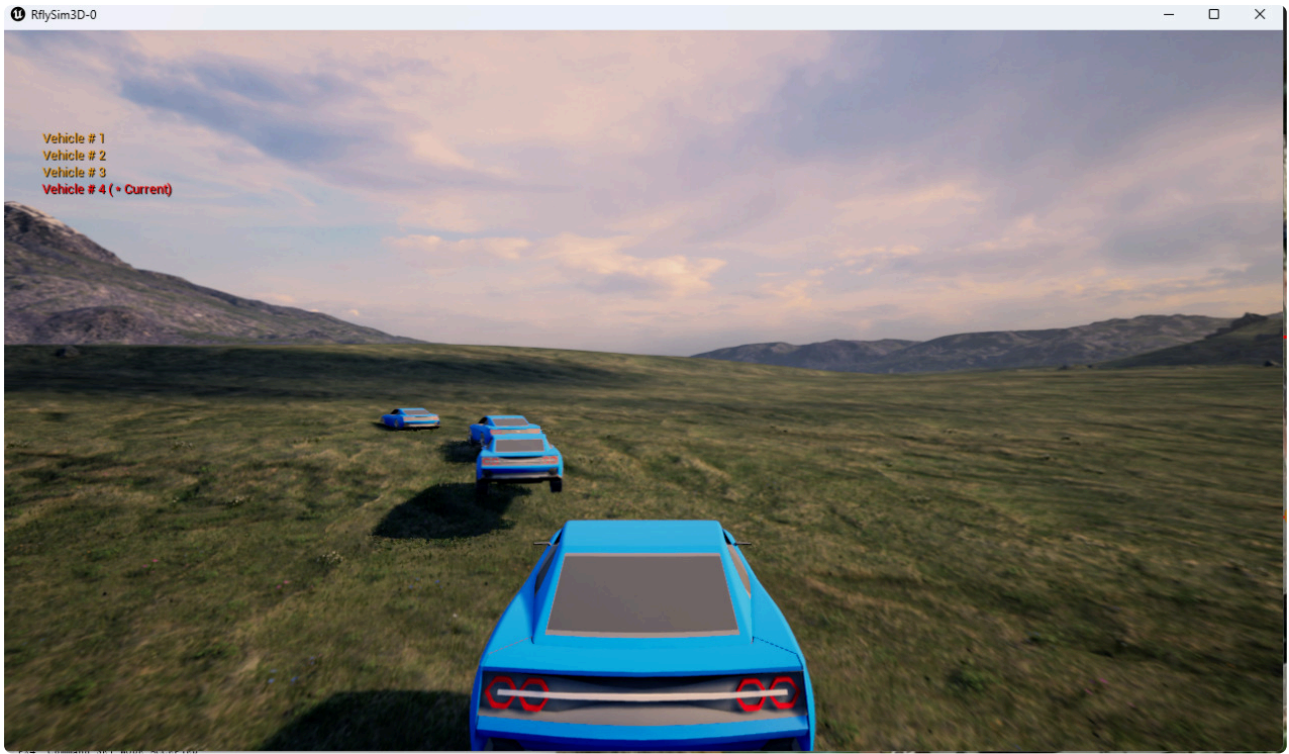
在Matlab中打开CarR1Diff\_MultiVel4.slx，点击运行。



## Step 4: 观察结果

观察 QGC 和 RflySim3D 中无人车的运动轨迹如下图所示。





## 5.3. 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）。

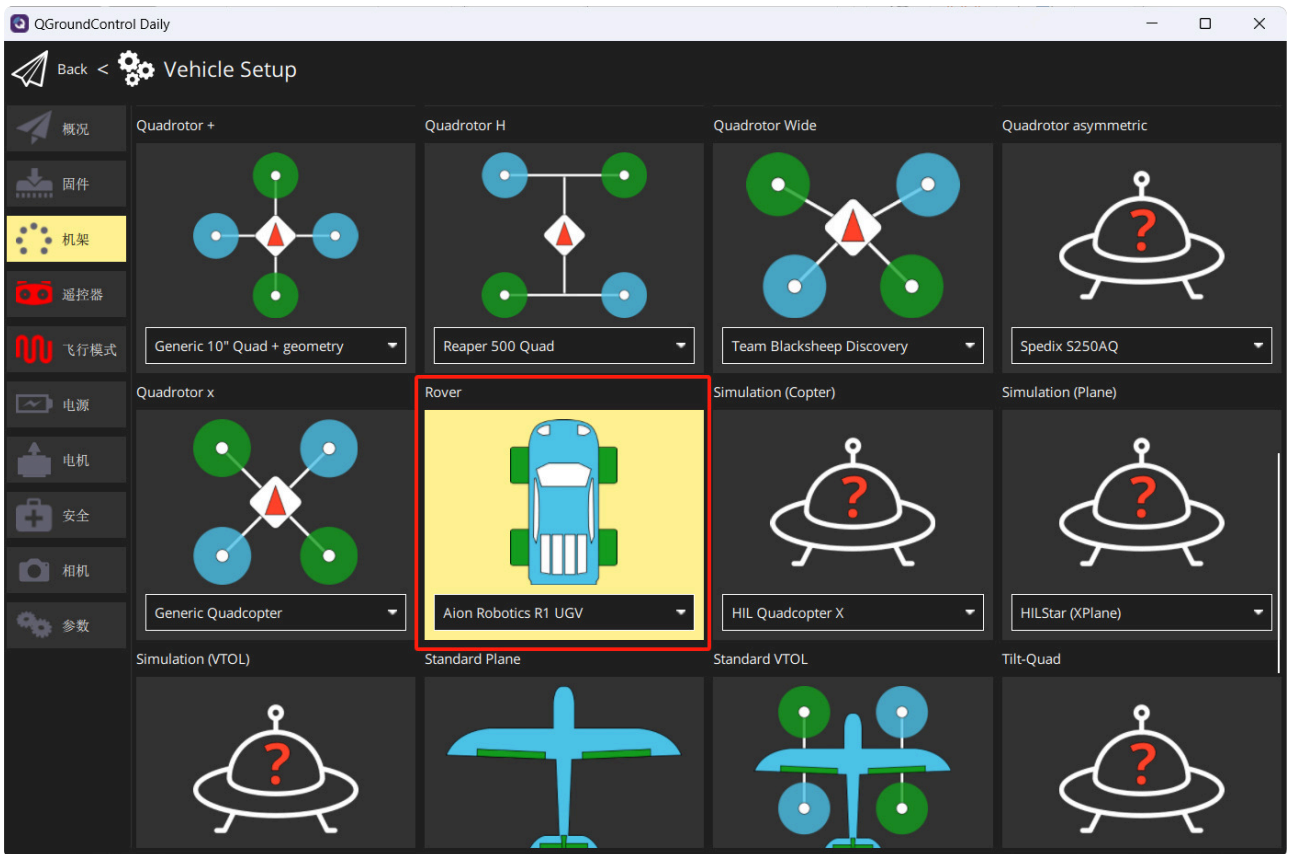


## Step 2: 设置硬件在环机架

在 Rflytools 文件夹中打开 QGC 地面站。

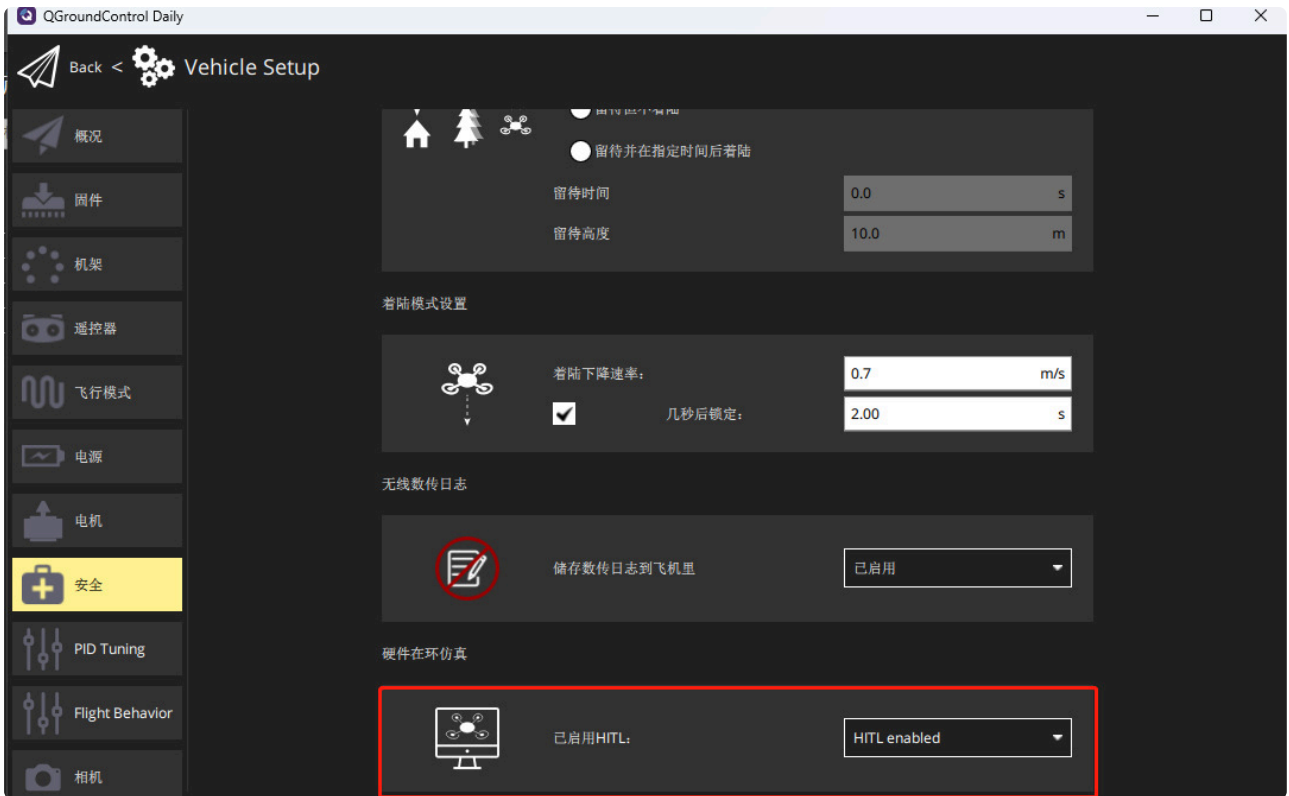
	3DDisplay	2023/7/27 15:02	快捷方式	1 KB
	CopterSim	2023/7/27 15:02	快捷方式	1 KB
	FlightGear-F450	2023/7/27 15:02	快捷方式	2 KB
	HITLRun	2023/7/27 15:02	快捷方式	2 KB
	Python38Env	2023/7/27 15:02	快捷方式	2 KB
	QGroundControl	2023/7/27 15:02	快捷方式	1 KB
	RflySim3D	2023/7/27 15:02	快捷方式	1 KB
	RflySimAPIs	2023/7/27 15:02	快捷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

机架设置为“Aion Robotics R1 UGV”，点击QGC右上角的“应用并重启”。

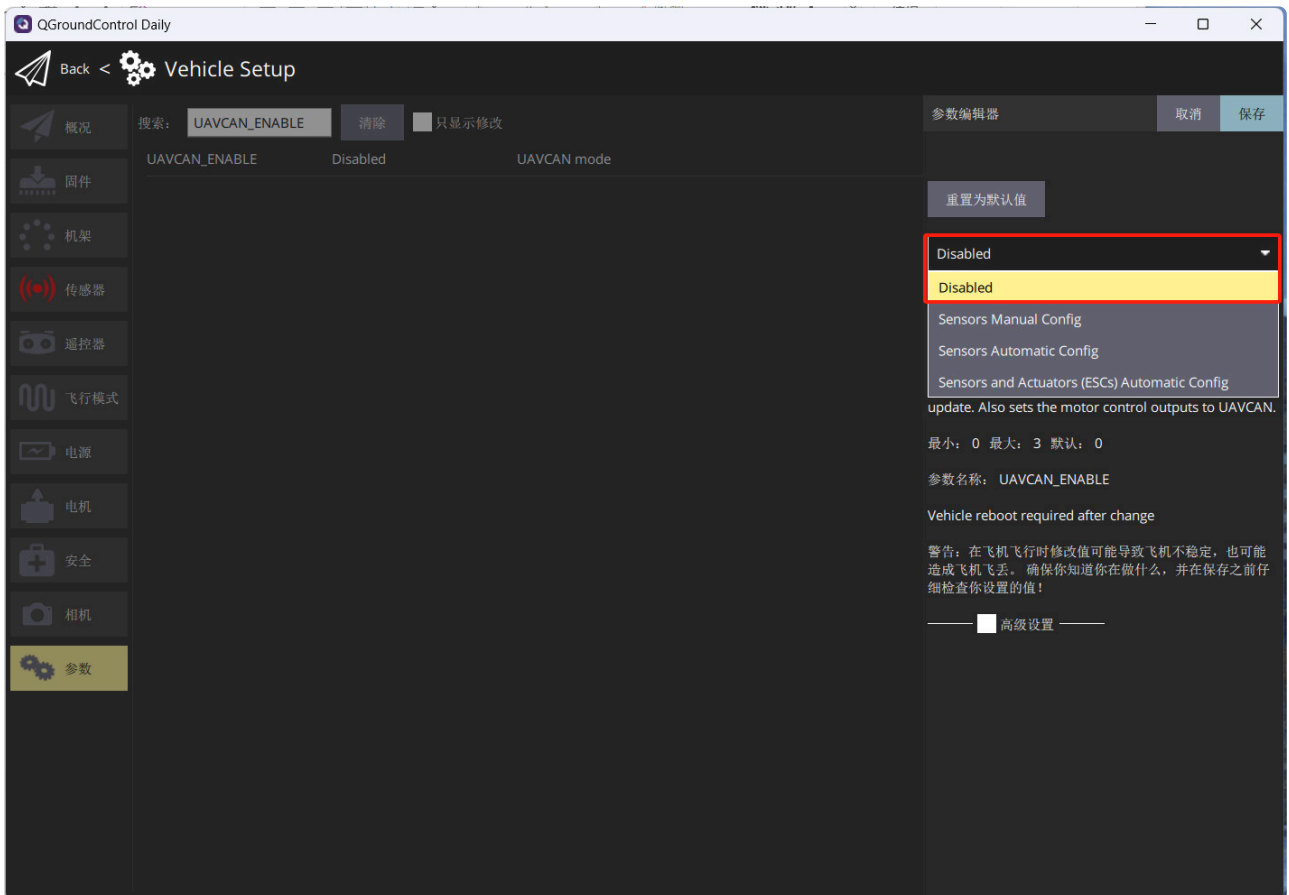


### Step 3: 配置硬件在环参数

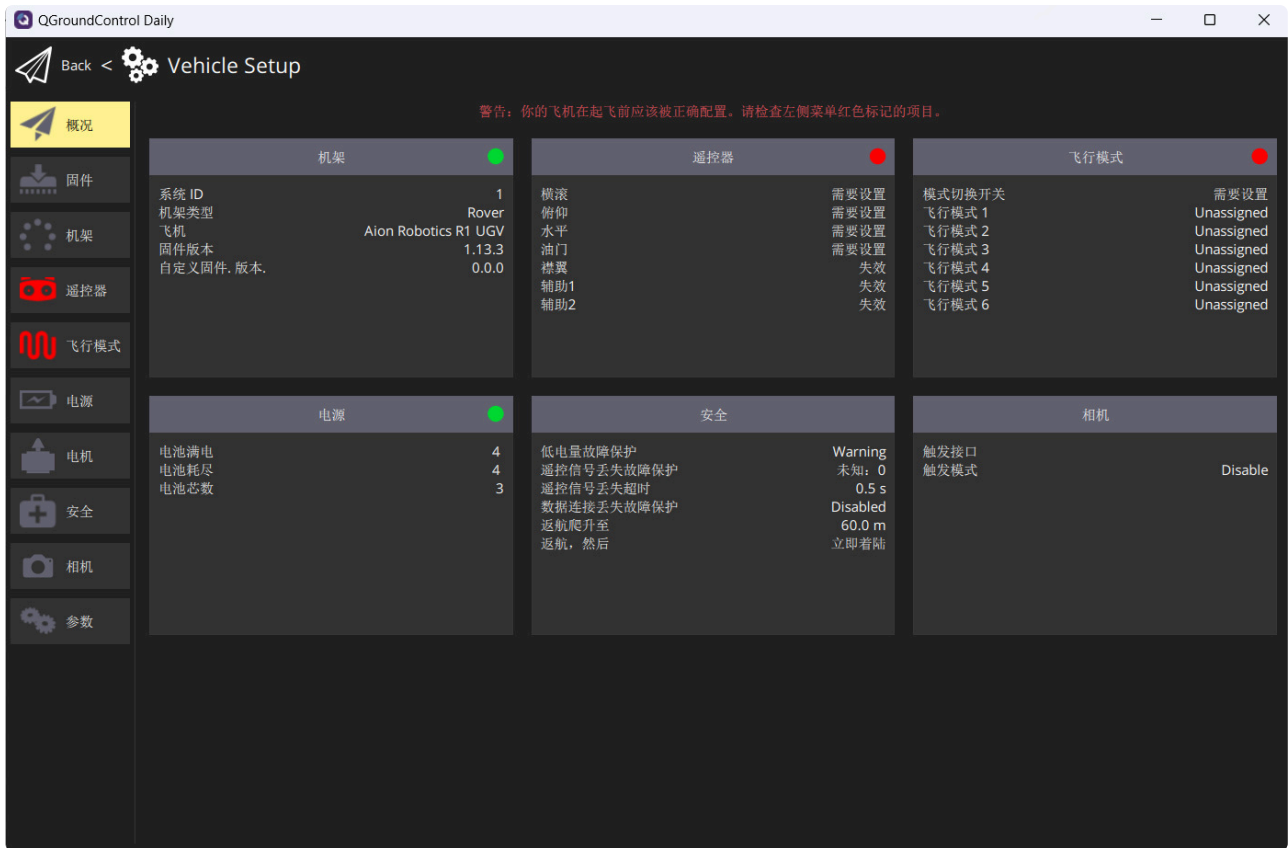
点击“安全”，设置硬件在环仿真为“HITL enabled”，重新插拔飞控。



使用1.13版本固件，还需点击“参数”，在搜索栏中输入“UAVCAN\_ENABLE”，在弹出框中设置为“Disabled”，保存后重新插拔飞控即可。



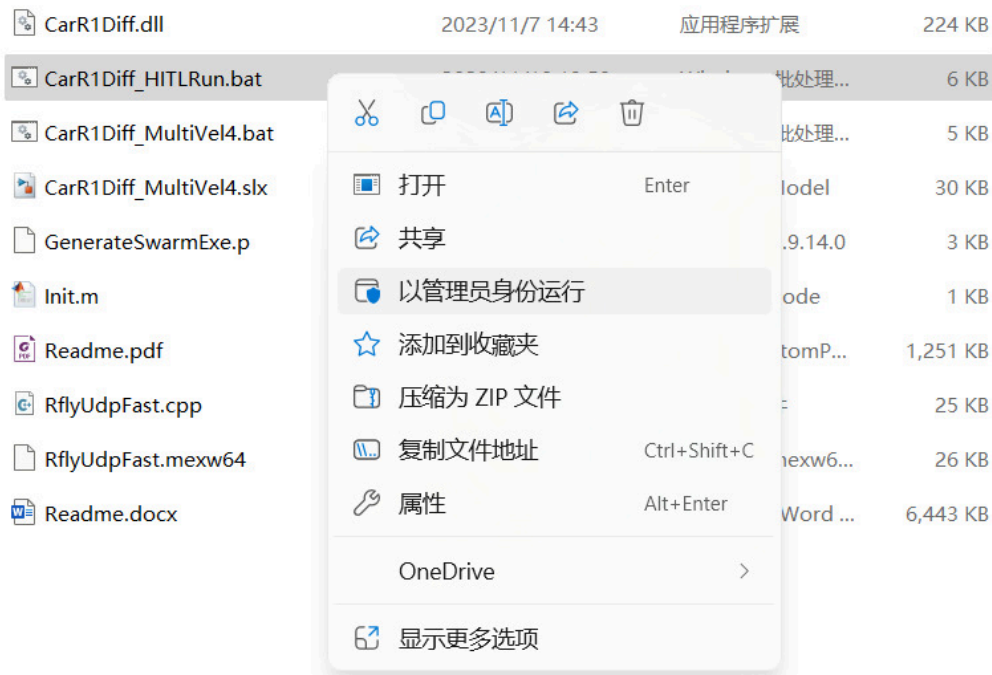
下图为完成硬件在环仿真相关配置后的示意图。

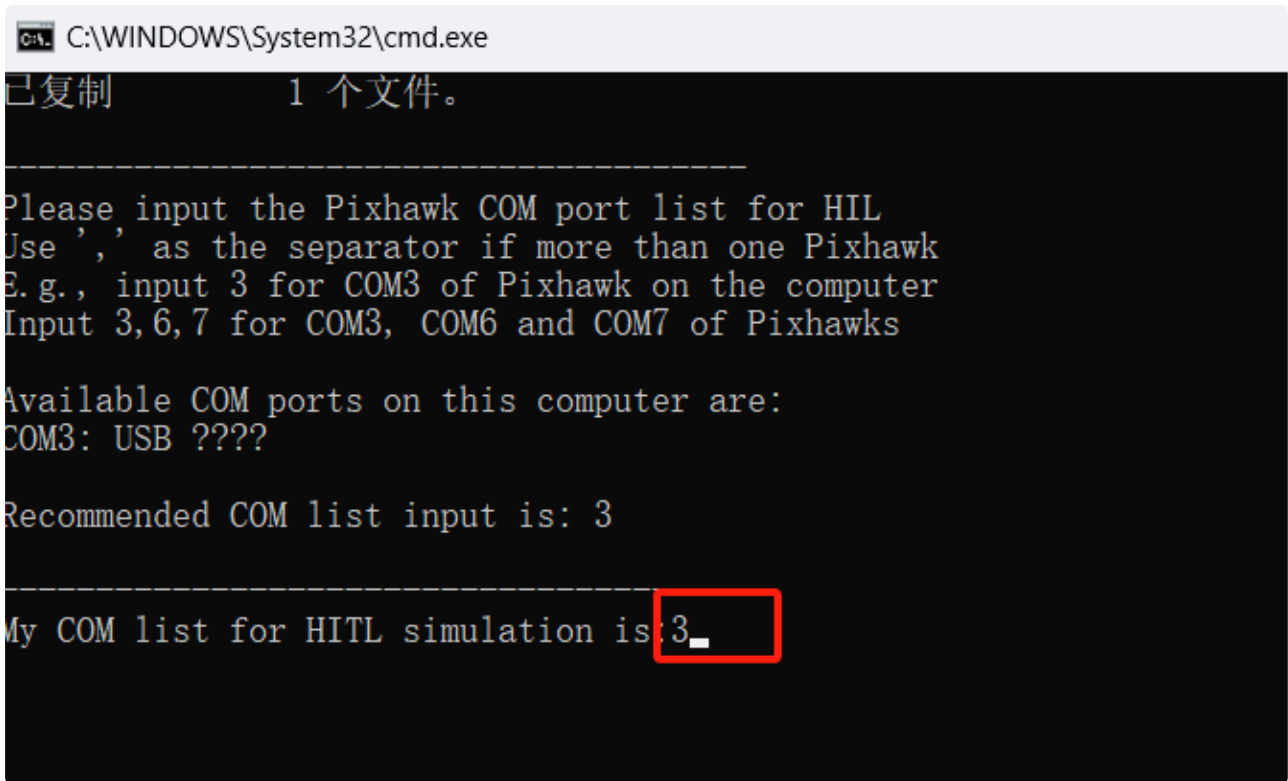


## Step 4: 启动仿真

右键以管理员身份运行 [CarR1Diff\\_HITLRun.bat](#)

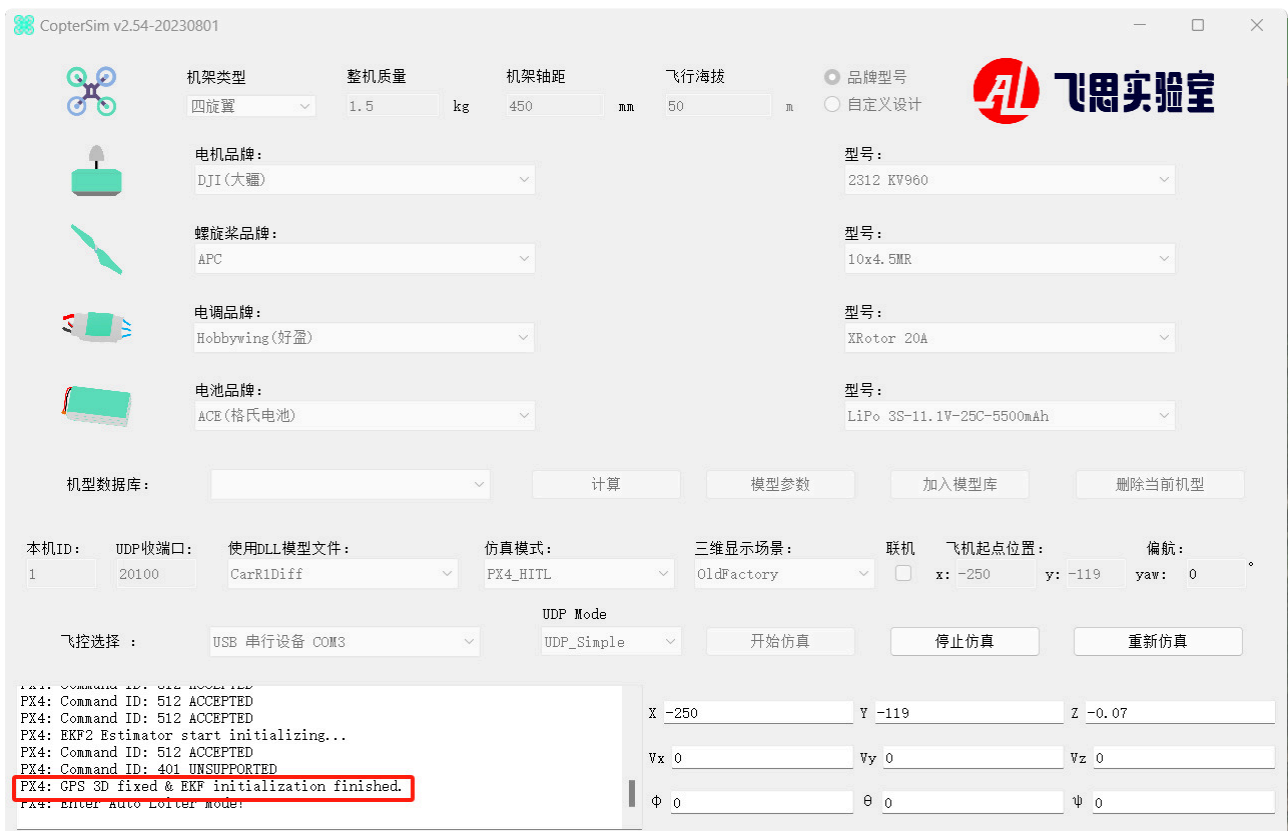
批处理文件，输入对应串口号，如自动识别端口号则不用输入。





## Step 5: 等待初始化完成

等待初始化完成。



## Step 6: 仿真过程

随后参照5.2中的Step3到Step4可以进行无人车的位置控制。

## 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