

差动无人车控制系列实验

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\e6_CarR1DiffCtrl](#)

序号	实验名称	简介	文件地址
2	Python控制差动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.CarR1DiffPosCtrl_Py\Readme.pdf
3	Matlab控制差动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.CarR1DiffPosCtrl_Mat\Readme.pdf
4	Python控制差动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.CarR1DiffVelCtrl_Py\Readme.pdf
5	Matlab控制差动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.CarR1DiffVelCtrl_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

