

精细化无人车dll模型生成及控制系列实验

- 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\3.CustExps\e4_TrailerModelCtrl

序号	实验名称	简介	文件地址
1 11	精细化无人车模型代码生成及软硬件在环仿真	在Matlab将Simulink文件编译生成精细化无人车的DLL模型文件；并对生成的精细化无人车模型进行软硬件在环仿真测试，通过本例程熟悉平台精细化无人车模型的使用。	1.Trailer ModelCtrl\Readme.pdf
22	无人车综合模型仿真验证	在Simulink的Dll模型基础上，基于MATLAB/Simulink设计无人车控制器，并将控制器和Dll模型放在同一个slx文件中，依据特定的输入输出接口，形成一个无人车整体仿真闭环，即综合模型。在得到综合模型后，通过外部控制的方法实现顶层控制。	2.Trailer NoPX4\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

