

ROS接口仿真控制实验

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\5.RflySimFlyCtrl\0.ApiExps\18.MavrosCommAPI](#)

序号	实验名称	简介
1	ROS1环境下硬件在环仿真实验	Msg2SimulinkRosAPI.py调用了PX4MavCtrlV4ROS库是平台开发的基于ROS的控制接口程序，会自适应识别ROS1和ROS2。本实验是在ROS1环境下使用硬件在环实验，观察ROS1的信息交换。
2	ROS1环境下硬件在环仿真实验	本实验是在ROS1环境下使用软件在环实验，观察ROS1的信息交换。
3	ROS1环境下C++测试实验	在WSL设置出的Ubuntu环境下，通过C++程序，观察ROS1数据交换。
4	ROS2环境下硬件在环仿真实验	Msg2SimulinkRosAPI.py调用了PX4MavCtrlV4ROS库是平台开发的基于ROS的控制接口程序，会自适应识别ROS1和ROS2。本实验是在ROS2环境下使用硬件在环实验，观察ROS2的信息交换。
5	ROS2环境下软件在环仿真实验	本实验是在ROS2环境下使用软件在环实验，观察ROS2的信息交换。
6	ROS2环境下C++测试实验	在WSL设置出的Ubuntu环境下，通过C++程序，观察ROS2数据交换。

| 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

