

半自主控制模式设计实验

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\1.BasicExps\e7-SemiAutoCtrl](#)

序号	实验名称	简介	文件地址
1	半自助控制基础实验	在基于Simulink的控制器设计与仿真平台上，复现仿真实验分析四旋翼姿态和位置响应的特点，记录当期望姿态为零时的水平位置响应，记录当油门回中时的高度响应；完成硬件在环仿真。	e7.1\Readme.pdf
2	半自助控制基础	用遥控器解锁多旋翼，实现手动控制。使用遥控器控制四旋翼时，四旋翼的姿态与水平位置的表现与自稳模式相同，当油门摇杆回中时，四旋翼高度能保持稳定	e7.2\Readme.pdf
3	半自助控制基础实验	在自稳模式的基础上改成定点模式。根据实验分析，与自稳模式相比，多旋翼在定点模式下姿态和位置输出值的变化；利用三段拨码开关实现三种模式的自由切换，完成硬件在环仿真实验和实飞实验。	e7.3\Readme.pdf
4	半自主控制模式设计实验	根据基础实验和分析实验，实现四旋翼三种半自主控制模式（自稳模式、定高模式和定点模式）切换。	e7.4\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

