
1. 实验名称及目的

1.1. 实验名称

MAVSDK 例程之起飞&着陆实验

1.2. 实验目的

该实验基于 MAVSDK 的官方例程进行适配了 RflySim 平台，可实现无人机的起飞与降落。

1.3. 关键知识点

MAVSDK 是 PX4 开源团队贡献的基于 mavlink 通信协议的用于无人机应用开发的 SDK，其可以部署在 Linux、MacOS、Windows、Android 和 iOS 多种平台，并且支持多种语言如 c/c++、python、Java 等。源码请见：<https://github.com/mavlink/MAVSDK-Python>，官方详细说明文档见：<https://mavsdk.mavlink.io/main/en/index.html>。其余官方例程请见：<0.OtherOfficalExp\Readme.pdf>

关键代码解析如下：

关键知识点 1：获取 CopterSim 状态并设置参数

```
req = ReqCopterSim.ReqCopterSim() # 创建一个 CopterSim 状态获取实例，并  
监听 2s 钟，获取当前所有 CopterSim 列表数据  
CopterID=1 # 计划仿真的飞机 ID  
TargetPort = 20100 + CopterID*2 -1 # 对应 CopterSim 的发送端口  
TargetIP = req.getSimIpID(CopterID)# 获取 CopterSim 所在电脑的 IP 地址  
req.sendReSimUdpMode(CopterID,UDP_mode=2) # 请求 CopterSim 将 UDP 模式  
转换为 MAVLink_Full，便于本例程的 Mavlink 控制  
req.sendReSimIP(CopterID) # 向 CopterSim 发送请求，发送 MAVLink 数据到本  
电脑
```

关键知识点 2：飞机控制指令

```
await drone.connect(system_address="udp://:20101") # 通过 UDP 协议连接到无人机  
await drone.action.arm() # 解锁飞行  
await drone.action.takeoff() # 起飞  
await asyncio.sleep(10) # 保持飞行状态 10s  
await drone.action.land() # 发送降落指令
```

2. 实验效果

实现在 SITL 和 HITL 仿真下无人机自动起飞后，自动着陆。

3. 文件目录

例 程 目 录 : [\[安 装 目 录\]](#)

录]\RflySimAPIs\6.RflySimExtCtrl\0.ApiExps\17_MAVSDKExps\1.TakeOff&LandExp\

文件夹/文件名称	说明
takeoff_and_land.py	通过 MAVSDK 控制无人机起飞、着陆的主程序
..\SITLRunMAVLink.bat	一键启动软件在环仿真 bat 脚本
..\HITLRunMAVLink.bat	一键启动硬件在环仿真 bat 脚本
Python38Run.bat	Python 环境启动脚本

4. 运行环境

序号	软件要求	硬件要求	
		名称	数量
1	Windows 10 及以上版本	笔记本/台式电脑 ^①	1
2	RflySim 工具链	Pixhawk 6C 或 Pixhawk 6C mini ^②	1
		遥控器 ^③	1
		遥控器接收器	1
		数据线、杜邦线等	若干

①：推荐配置请见：<https://rflysim.com/doc/zh/HowToInstall.pdf>

②：须保证平台安装时的编译命令为：`px4_fmuv6c_default`，固件版本为：1.13.3。其他配套飞控请见：<https://rflysim.com/doc/zh/B/2.3Pixhawk6X.html>

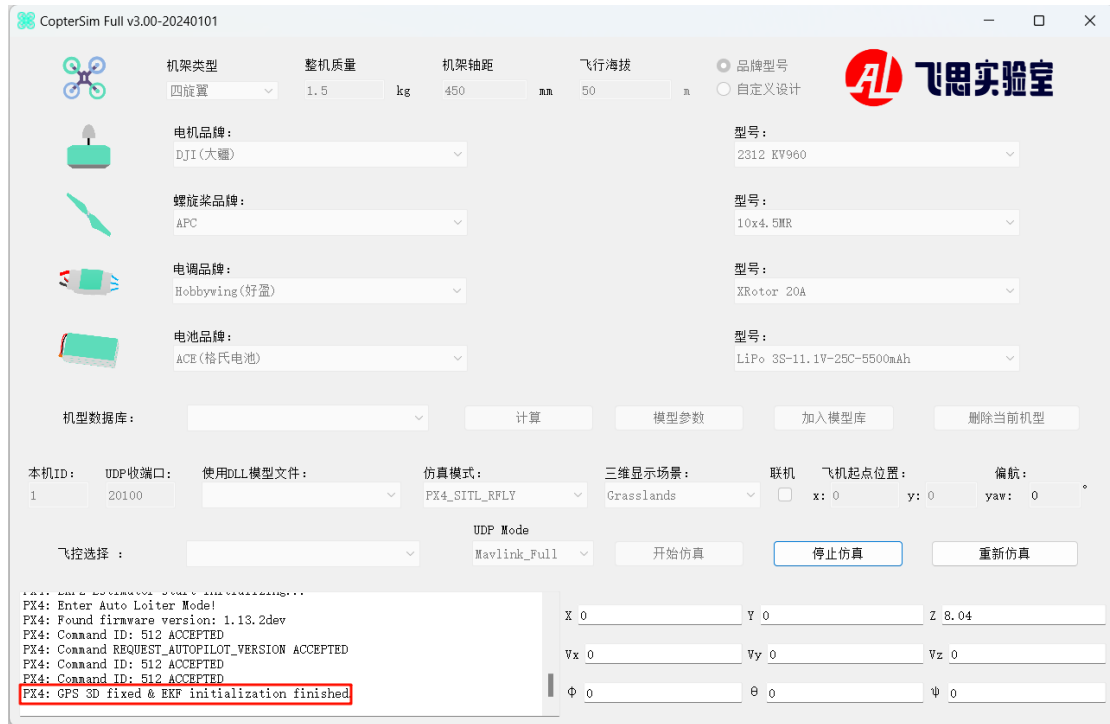
③：本实验演示所使用的遥控器为：天地飞 ET10、配套接收器为：WFLY RF209S。遥控器相关配置见：<https://rflysim.com/doc/zh/B/3.1ET10.html>

5. 实验步骤

5.1. SITL 实验步骤：

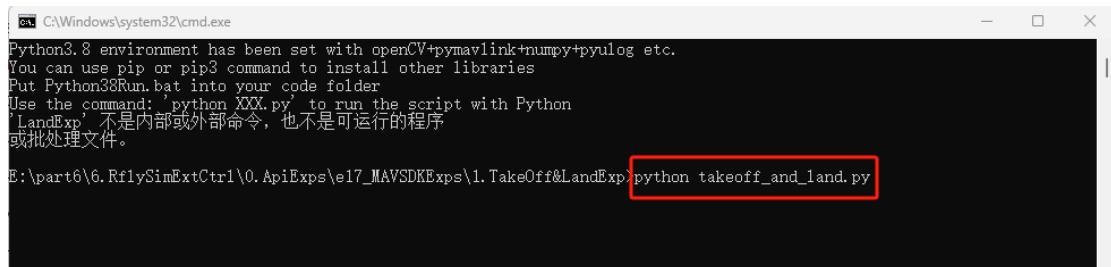
Step 1: 开启仿真

管理员运行 [..\SITLRunMAVLink.bat](#) 文件，即可自动启动 RflySim3D、CopterSim、QGroundControl 软件，等待 CopterSim 的状态框中显示：PX4: GPS 3D fixed & EKF initialization finished。



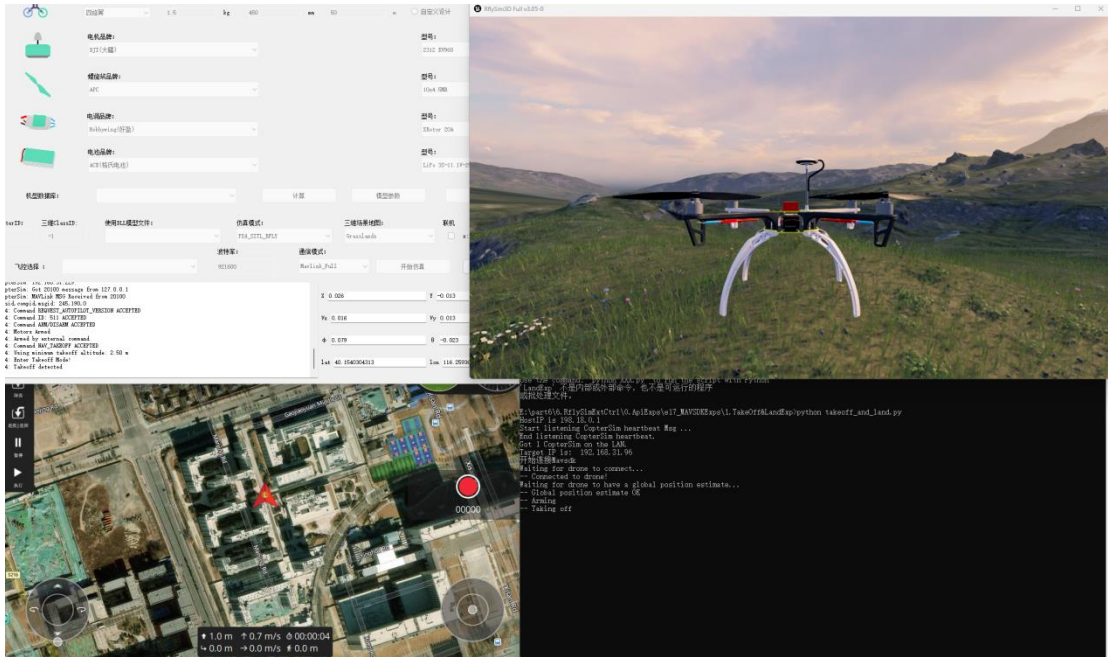
Step 2: 运行控制程序

在文件夹下，双击 Python38Run.bat，打开集成好的 python 环境，在该环境下运行 takeoff_and_land.py 文件，输入 python takeoff_and_land.py



Step 3: 观察结果

可看到无人机起飞后，在 10s 降落着陆。注意：在 RflySim3D 窗口按 T 键开启或关闭飞机轨迹记录功能，T+数字*开启/更改轨迹粗细为*号。



Step 4: 结束仿真

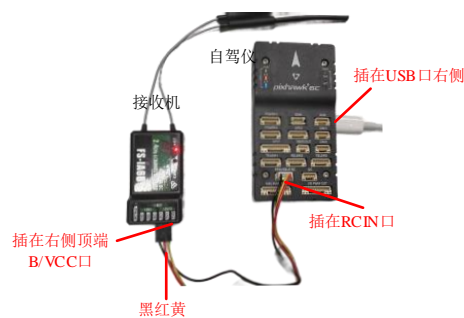
在“SITLRunMAVLink.bat”脚本开启的命令提示符 CMD 窗口中，按下回车键（任意键）就能快速关闭 CopterSim、QGC、RflySim3D 等所有程序。

5.2. HITL 实验步骤:

开始实验之前请务必保证你的飞控内部烧录的为官方固件!!!

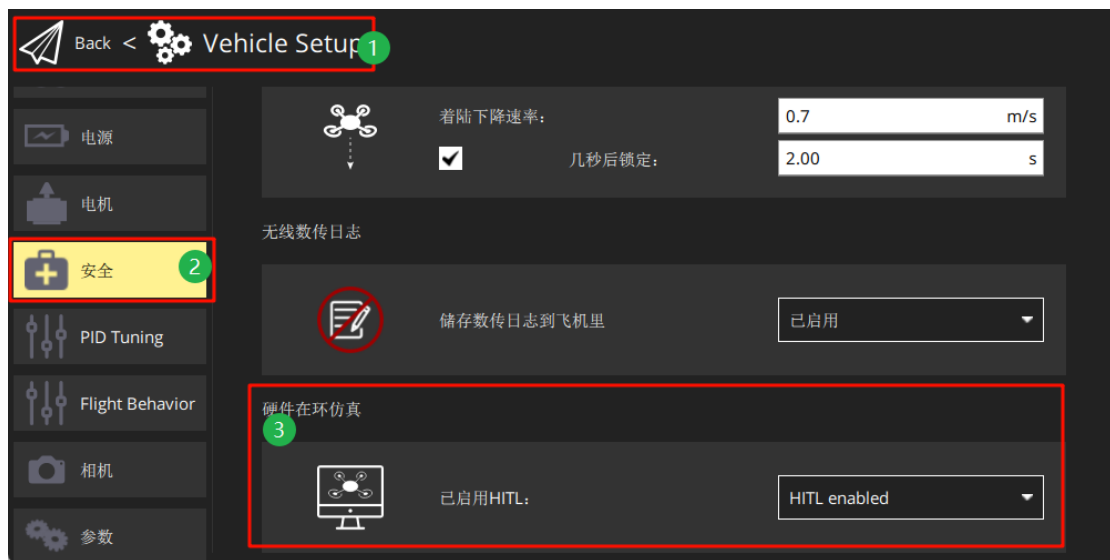
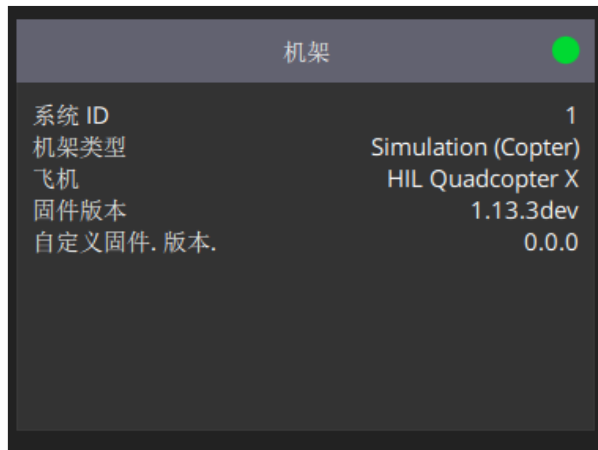
Step 1: 硬件连接

按照如下图方式用 USB 数据线链接飞控与电脑(可不用链接遥控器接收机)。



Step 2: 地面站设置

上传成功后，打开 QGroundControl 软件，确认为如下设置：



Step 3: 开启仿真

双击打开"*\桌面\RflyTools\HITLRun.lnk"或"*\PX4PSP\RflySimAPIs\HITLRun.bat"文件，在弹出的 CMD 对话框中输入插入的飞控 Com 端口号，即可自动启动 RflySim3D、CopterSim、QGroundControl 软件，等待 CopterSim 的状态框中显示：PX4: GPS 3D fixed &

EKF initialization finished。即可在 QGroundControl 中设置飞机起飞等操作。

Step 4: 观察结果

通过 CH5 解锁之后，在 RflySim3D 中即可看到飞机正常起飞并在 10s 降落着陆。



6. 参考资料

[1]. 无

7. 常见问题

Q1: ***

A1: ***