

matlab通过mavlink协议控制解锁和飞行实验

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\6.RflySimExtCtrl\2.AdvExps\e1_MavlinkCtrl](#)

序号	实验名称	简介	文件地址
1	MAVSfun解锁HIL实验	<p>MAVLink (Micro Air Vehicle Link) 是一种用于小型无人载具的通信协议，于2009年首次发布。该协议广泛应用于地面站 (Ground Control Station, GCS) 与无人载具 (Unmanned vehicles) 之间的通信，同时也应用在载具上机载计算机与Pixhawk之间的内部通信中，协议以消息库的形式定义了参数传输的规则。</p> <p>MAVLink协议支持无人固定翼飞行器、无人旋翼飞行器、无人车辆等多种载具。</p> <p>本实验将通过CopterSim软件在硬件在环仿真时，通过MAVLink封装模块何UDP的方式，在CopterSim软件中显示解锁信息。</p>	1.MavSfunTest_Arm\Readme.pdf
2	MAVLink控制HIL实验	<p>MAVLink (Micro Air Vehicle Link) 是一种用于小型无人载具的通信协议，于2009年首次发布。</p> <p>本实验将基于CopterSim软件在硬件在环仿真时，通过MAVLink封装模块UDP的方式，实现无人机姿态控制。</p>	2.MavSfunTest_Con\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

