

1. 实验名称及目的

1.1 实验名称

点云图像共享内存方式显示实验

1.2 实验目的

通过平台取图python接口并获取点云数据进行实时显示。

注意：本实验只支持Windows下Python环境运行。不支持在WSL以及虚拟机下运行。

1.3 关键知识点

本实验主要是实现通过Python接口Open3DShow.py（见RflySimAPIs\RflySimSDK\vision目录）处理点云数据，死循环将不断得到的点云数据输入到自定义的绘制点云图函数从而绘制点云图，使得点云图一直显示在屏幕上。关键代码解析如下：

1) 视觉接口使用

```
1 vis = VisionCaptureApi.VisionCaptureApi() \# 创建一个视觉传感器实例
2
3 vis.jsonLoad() \# 加载Config.json中的传感器配置文件
4
5 isSuss = vis.sendReqToUE4() \# 向RflySim3D发送取图请求
6
7 vis.startImgCap() \# 开启取图
8
9 vis.hasData[i] \# 图片i数据是否更新
10
11 vis.Img[i] \# 图片i数据（像素矩阵）
12
13 cv2.imshow('Img'+str(i),vis.Img[i]) \# 显示图片i图像
```

2) 相机数量和参数配置

其中，视觉传感器的初始状态由本文件夹下的Config.json决定，主要包含以下配置项：

```

1 | "SeqID":0 : 使用自动更新ID的方式, 创建了SeqID为0的视觉传感器
2 |
3 | "TypeID":22 : 传感器类型为激光雷达
4 |
5 | "TargetCopter":1 : 相机绑定在1号飞机上
6 |
7 | "SendProtocol":[1,0,0,0,0,0,0,0] : 传输模式为1 : UDP直传png压缩
8 |
9 | "SensorPosXYZ":[ 0,0,-0.3] : 相机的位置。

```

3) Open3DShow接口使用

```

1 | show3d=open3DShow.Open3DShow() \# 创建一个点云显示实例
2 |
3 | show3d.CreatShow(0) \# 创建点云显示窗口
4 |
5 | show3d.UpdateShow(vis.Img[0]) \# 更新点云

```

4) 飞机控制指令

```

1 | mav = PX4MavCtrl.PX4MavCtrler(1) \# 创建飞机控制实例

```

5) UE控制

接口详细使用方法见: [UE4CtrlAPI.py](#)

```

1 | ue = UE4CtrlAPI.UE4CtrlAPI() \# 创建UE控制实例
2 |
3 | ue.sendUE4Cmd('RflyChangeMapbyName SLAMScene') \#切换地图 (场景), 后面的字符串为地图名称, 这
4 |
5 | ue.sendUE4Cmd('r.setres 1280x720w',0) \#发送指令, 设置UE4窗口分辨率, 注意本窗口仅限于显示, 取
6 |
7 | ue.sendUE4Cmd('t.MaxFPS 30',0) \#发送指令, 设置UE4最大刷新频率30Hz, 同时也是取图频率
8 |
9 | ue.sendUE4Pos(1, 3, 0, [5.5, 0, -0.5]) \#设置障碍物, id号为1, 类型为3, 速度为0, 位置为[5.5,

```

6) 其余代码说明

```

1 | timeInterval = 1/30.0 \# 以30hz的频率进行控制
2 |
3 | lastTime = lastTime + timeInterval \# 设置每一帧的处理结束时间
4 |
5 | sleepTime = lastTime - time.time() \#计算休息时间, 从而保持按照设定的频率执行代码

```

2. 实验效果

本实验通过平台取图python接口取图并通过共享内存方式获取点云数据动态显示。

3. 文件目录

例程目录：

[安装目录]\RflySimAPIs\8.RflySimVision\0.ApiExps\1-UsageAPI\3.PointCloudAPI\2.LidarAPIPointCloudDemo

文件夹/文件名称	说明
LidarAPIPointCloud.bat	一键仿真启动脚本
LidarAPIPointCloud.py	Python实验代码
Config.json	视觉传感器配置文件
Python38Run.bat	Python环境启动脚本

4. 运行环境

4.1 软件要求

Windows 10及以上版本；RflySim工具链；VS Code。

①：若使用Pixhawk 6X飞控，平台安装时的编译命令为：px4_fmu-v6x_default，推荐PX4固件版本为：1.12.3。其他配套飞控及编译命令请见：

<https://rflysim.com/doc/zh/1/Hardware.html>

4.2 硬件要求

笔记本/台式电脑① 1台。

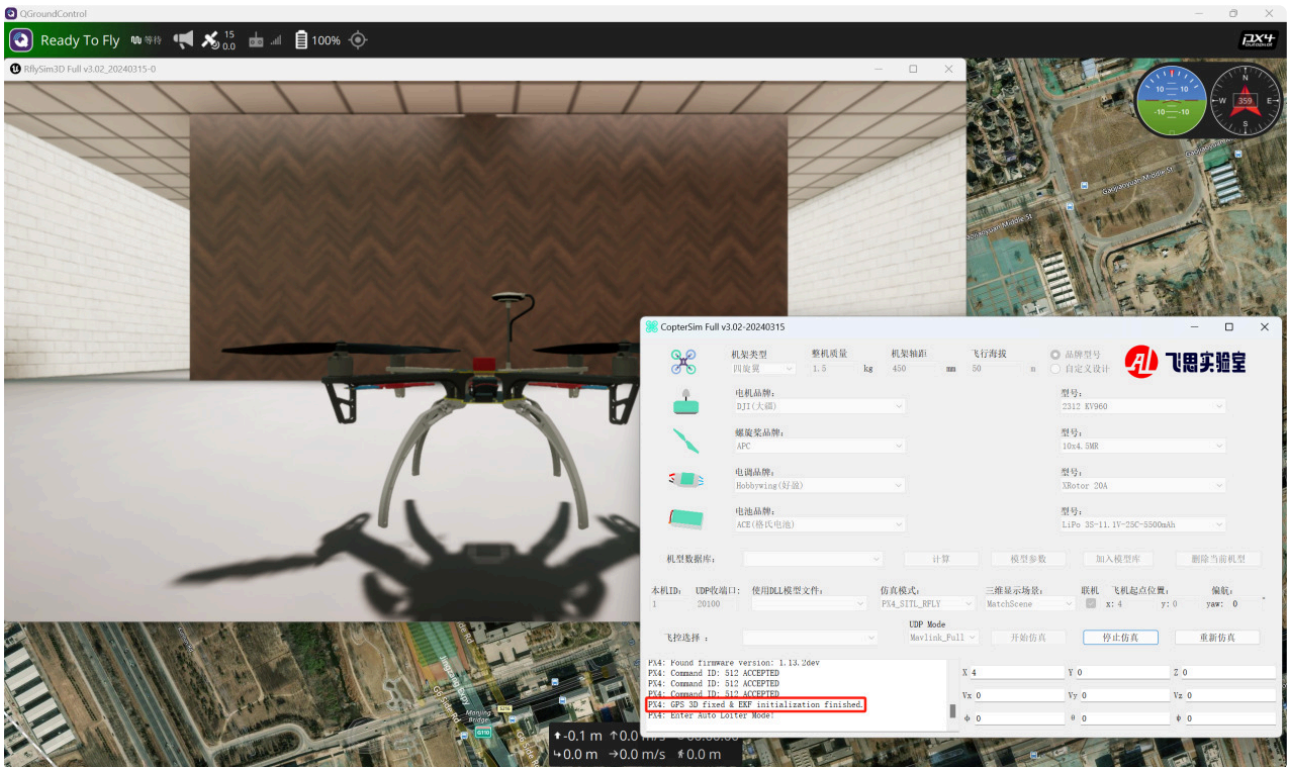
①：推荐配置请见：<https://rflysim.com/doc/zh/HowToInstall.pdf>

5. 实验步骤

必做实验：Windows取图控制

Step 1: 开启仿真

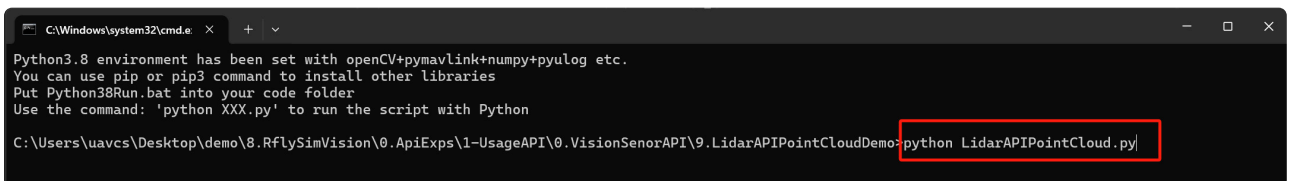
双击运行 [LidarAPIPointCloud.bat](#) 开启一个软件在环仿真。将会启动1个QGC地面站，1个CopterSim软件且其软件下侧日志栏必须打印出GPS 3D fixed & EKF initialization finished 字样代表初始化完成，并且RflySim3D软件内有1架无人机。



Step 2: 运行控制程序

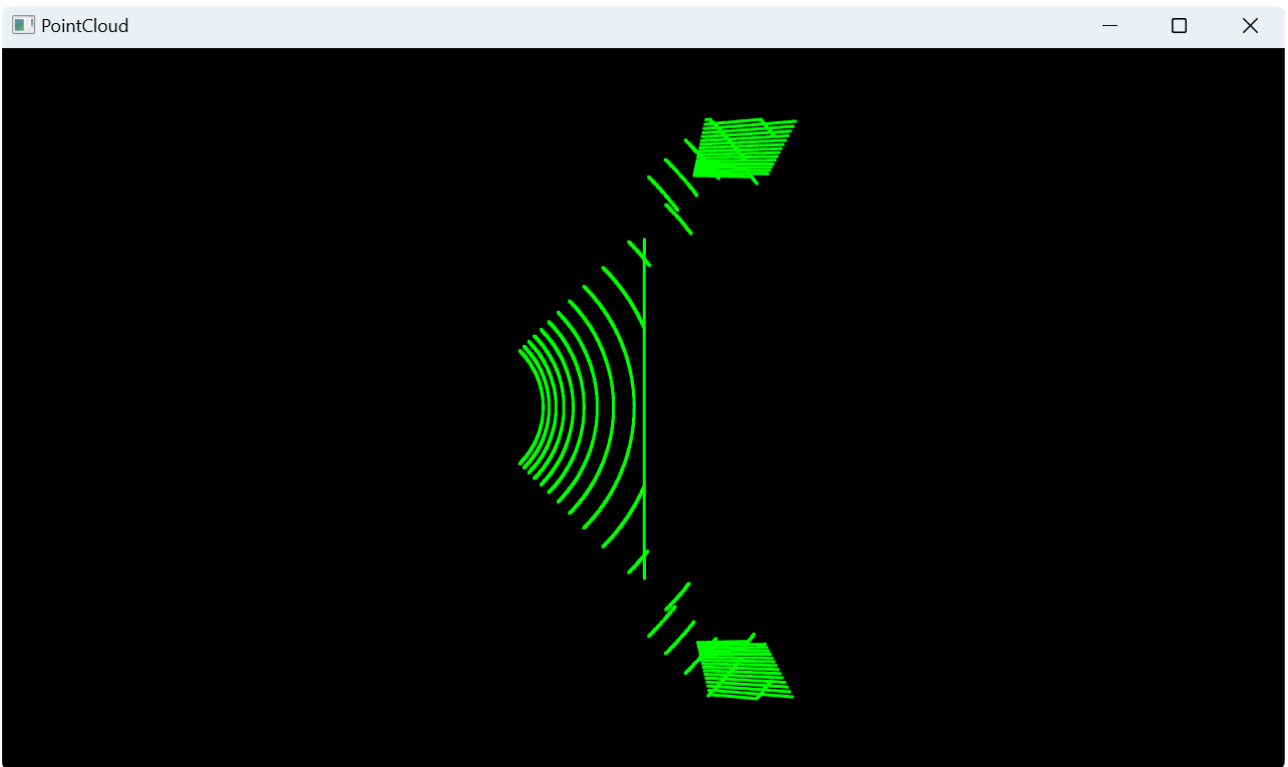
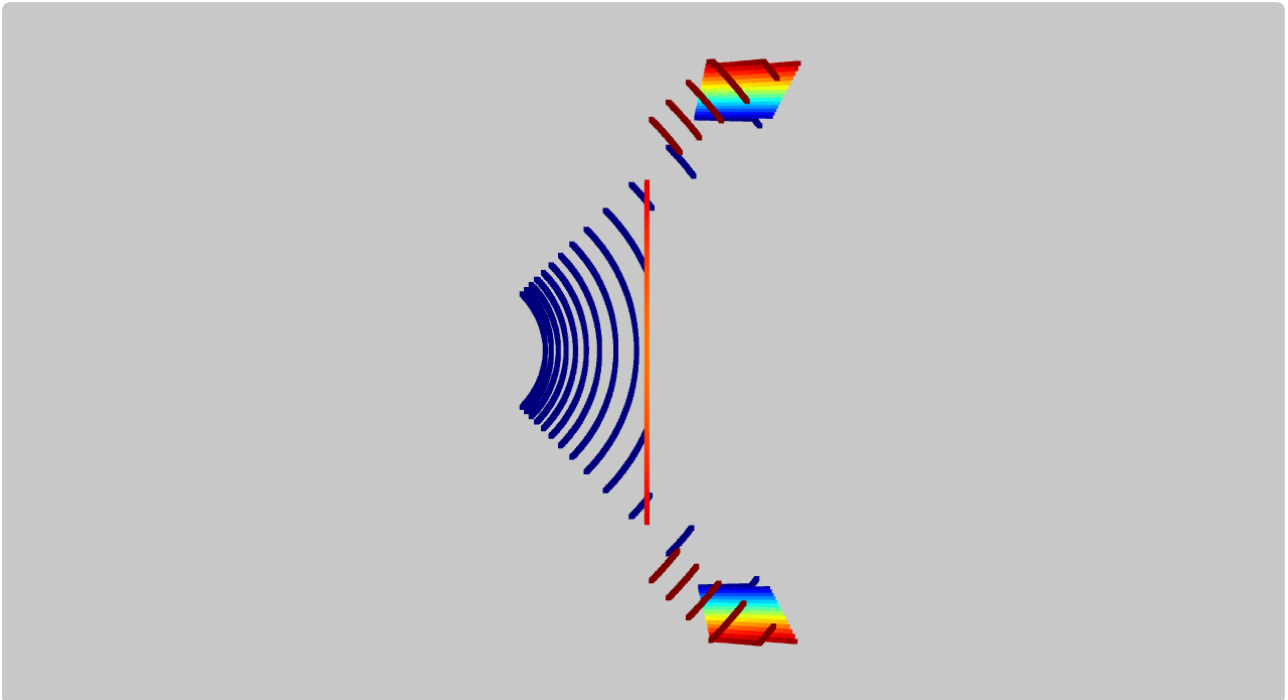
在文件夹下，双击 [Python38Run.bat](#)，打开集成好的python环境，在该环境下运行 [LidarAPIPointCloud.py](#) 文件，输入

```
python LidarAPIPointCloud.py
```



Step3: 观察结果

可以看到一个点云图像窗口。



Step 4: 结束仿真

在下图“[LidarAPIPointCloud.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。

选作实验（VS Code调试运行）

准备工作

- 先确保已经按 [RflySimAPIs\1.RflySimIntro\2.AdvExps\3.PythonConfig\Readme.pdf](#) 步骤，正确配置VS Code环境。或者配置了自己的Pycharm等自定义Python环境。
- 其他步骤与上文相同，在Step2运行 [LidarAPIPointCloud.py](#) 时，可使用VS Code（或Pycharm等工具）来打开 [LidarAPIPointCloud.py](#) 文件，并阅读代码，修改代码，调试执行等。

扩展实验

- 请自行使用VS Code阅读 [LidarAPIPointCloud.py](#) 源码，通过程序跳转，了解每条代码的执行原理；再通过调试工具，验证每条指令的执行效果。

```
VisionCapAPIDemo.py ×
> RflySimAPIs > 8.RflySimVision > 0.ApiExps > 1-UsageAPI > 0.VisionSensorAPI > 1.Came
8 ue = UE4CtrlAPI.UE4CtrlAPI()
9
10 #Create a new MAVLink communication instance, UDP sending
11 mav = PX4MavCtrl.PX4MavCtrl(1)
12
13 # The IP should be specified by the other computer
14 vis = VisionCaptureApi.VisionCaptureApi()
15
16 # Send command to UE4 Window 1 to change resolution
17 ue.sendUE4Cmd('r.setres 1280x720w',0) # 设置UE4窗口分辨率，;
18 ue.sendUE4Cmd('t.MaxFPS 30',0) # 设置UE4最大刷新频率，同时也
19 time.sleep(2)
20
21 # VisionCaptureApi 中的配置函数
22 vis.jsonLoad() # 加载Config.json中的传感器配置文件
--
```

- 请尝试修改代码，实现飞机位置改变、相机姿态角改变、相机参数改变等功能。

6.参考文献

无

7.常见问题

Q1: 无

A1: 无