

1. 实验名称及目的

1.1. 实验名称

双无人机分布式控制

1.2. 实验目的

完成双无人机的分布式控制

1.3. 关键知识点

无

2. 实验效果

实现了双无人机的分布式控制

3. 文件目录

例程目录：[\[安装目录\]\RflySimAPIs\8.RflySimVision\1.BasicExps\1-VisionCtrlDemos\4_CrossRing\TwoUAVDemo](#)

文件夹/文件名称	说明
无	开发中

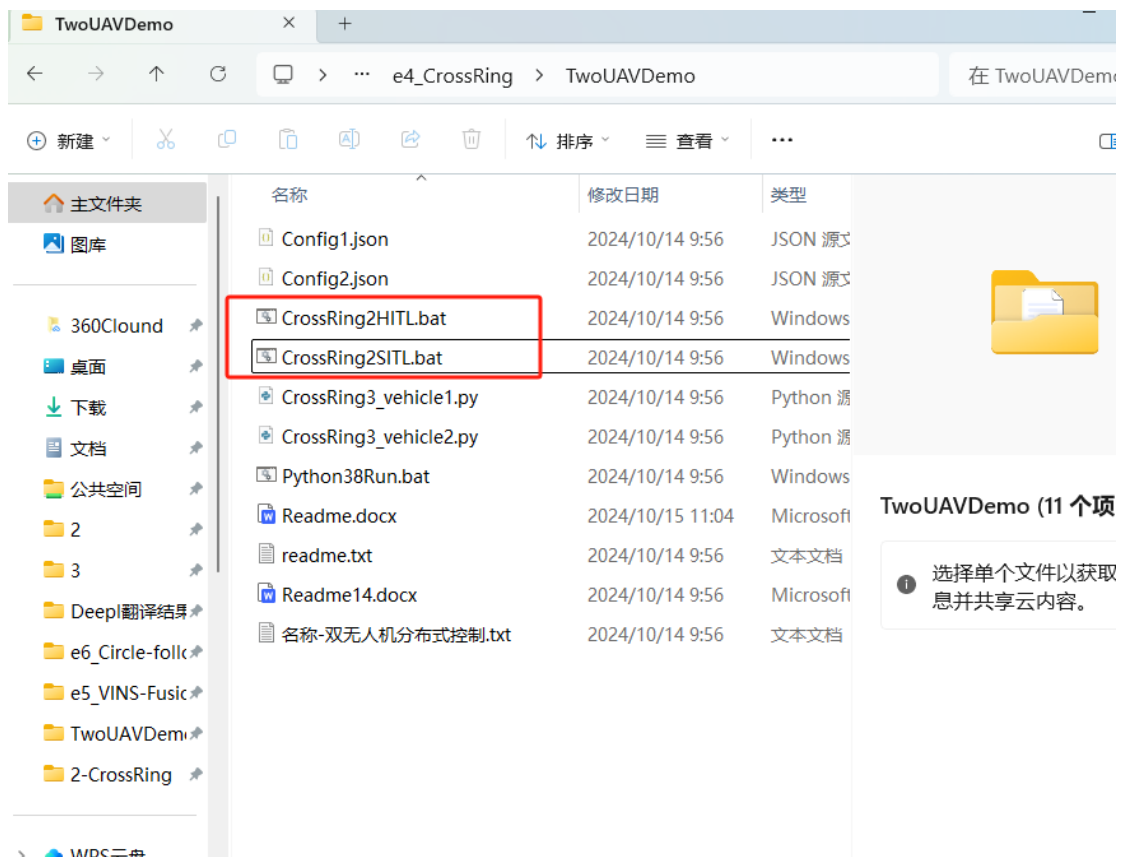
4. 运行环境

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
2	RflySim 工具链		

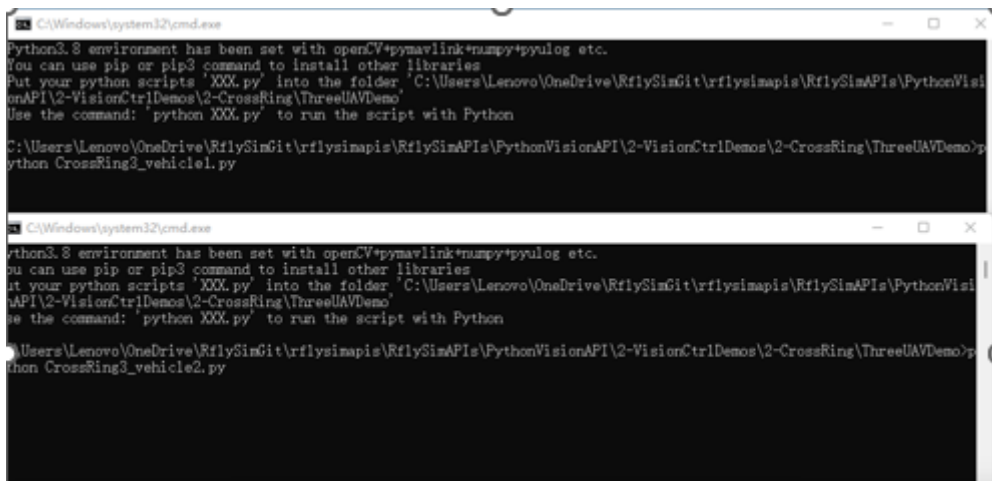
①：推荐配置请见：<https://rflysim.com/doc/zh/1/InstallLearn.html>

5. 实验步骤

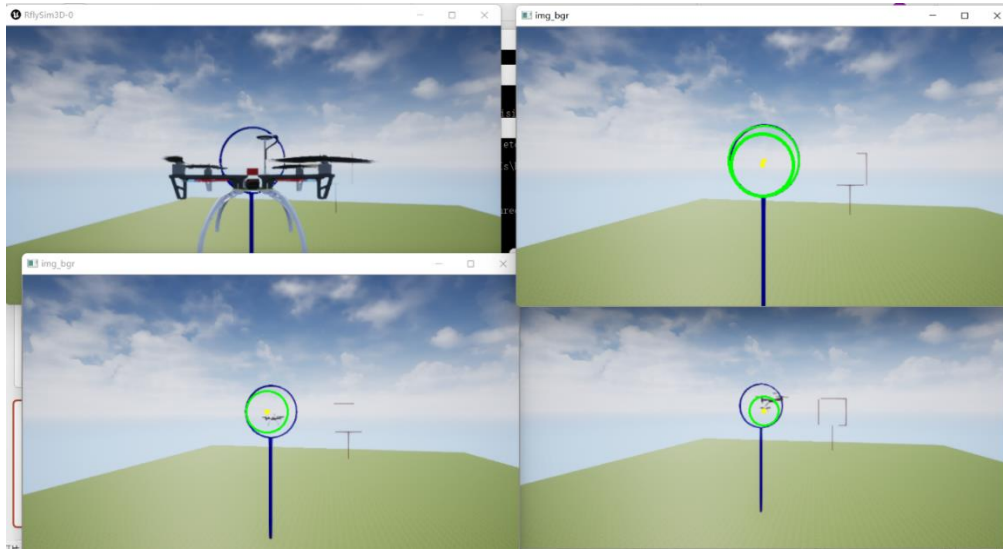
1.打开文件夹双击运行脚本“CrossRing2SITL.bat”或“CrossRing2HITL.bat”开启两个飞机的软件/硬件在环仿真。



2.等待两飞机初始化完毕后（RflySim3D 会提示），双击“Python38Run.bat”2 次，打开二个 Python 环境；在第一个 Python 窗口中输入“python CrossRing3_vehicle1.py”（先不按回车）；在第二个 Python 环境中输入“python CrossRing3_vehicle2.py”（先不按回车）。



3.回到第一个 Python 窗口，按下回车键，运行 1 号飞机的视觉穿环程序；间隔几秒钟后，切换到 2 号 Python 窗口，按下回车键，开启 2 号飞机的视觉穿环程序。可看到飞机依次起飞，并穿环。



注意：使用硬件在环仿真步骤跟软件仿真一样，只需将运行的脚本 **CrossRing3SITL.bat** 改为 **CrossRing3HITL.bat** 即可。

6. 参考资料

[1]. 无

7. 常见问题

Q1: ***

A1: ***