

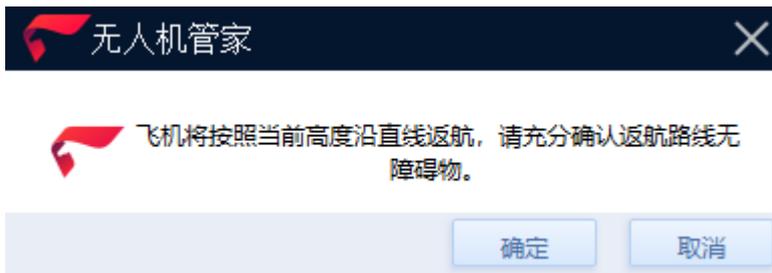
为了提高作业效率，方便用户在高差较大地形中作业时能快速返航。优化了 D 系列的返航过程。在原来的逻辑（接收到返航指令后，飞机先爬升到整个测区的安全高度再返航）基础上增加了按照当前高度返航逻辑。



新界面

用法说明：

- 1、需要返航时，点击“返航”按钮。
- 2、弹框选择“按设定高度返航”、“按当前高度返航”、“取消”。
- 3、选择“按设定高度返航”后，飞机按照原有的逻辑，判断是否在航线上时的设定返航高度，如果不是就会爬升到该高度，然后返航；如果已经处于该高度，就直接返航（和旧版本的返航逻辑一样）。
- 4、选择“按当前高度返航”后，弹框提示用户确认返航路径是否安全。点击“确定”飞机会从当前所处高度直接飞往 Home 点，然后在 Home 点降落，中途高度不再变化。使用时一定要注意该高度返航路径上是否有障碍物。



- 5、选择“取消”，表示取消操作，本次操作过程飞机将不会接收到任何指令。

注意事项:

- 1、该逻辑使用有版本限制，要求 D200 飞控版本号大于 10296，D300/D300L 飞控版本号大于 20381。
- 2、使用“按当前高度返航”一定要确保飞机所在高度的返航路径上没有障碍物。