

飞马无人机管家第三方载荷使用说明

飞马无人机管家开发了第三方载荷航线规划功能,通过输入完整的载荷序列号获取云端载荷数据,计算航线规划参数和预计数据成果。

1 航线规划

无人机管家根据 V10 产品和载荷性能、重叠度等参数计算出预计的飞行成果作为航线规划的参考

操作步骤:

打开无人机管家-智航线-新建工程-选择测区-选择飞机类型“V10”-选择相机类型“Customized”-输入载荷序列号“如 LIDAR-FM01-2021140001”-点击“确定”-获取载荷参数-规划航线-保存航线

智航线 ✕

请选择飞机类型:
V10

请选择相机类型:
Customized

请输入相机序列号
LIDAR-FM01-2021140001

确定 取消

航线参数 起降设置 任务列表

设置

相机自动拍照

测区最高点

海拔	50米
----	-----

测区最低点

海拔	32米
----	-----

信息

航线间距	161米
拍照间距	64米
默认空速	20米/秒
作业面积	0.146平方公里
测区平均点云密度	32点/平方米
建筑物顶部点云密度	23点/平方米
预计航时	3分钟
预计航程	3.162公里
预计曝光点数	52个点

2 飞行作业

打开智飞行-选择测区-电台连接飞机-点击“进入虚拟载荷”-点击“确定”-点击“开始飞行”-之后完成正常操作流程：在载荷试拍步骤，等待约 10 秒后，点击试拍（无通信协议、载荷无响应）、飞行前检查等事项。



