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

		 航线参数 記碑设置 设置 ✓ 10 		起降设置	任务列表	
	设置					-
	×				-	
	10'	Customized				
		, 				
		会知			•	
	Terre	1 500				
	Įt×.	1:500			Ĭ	
		-	3.0厘米	£	+	
	5	-	400kH;	Z	+	
	翻	-	23点/平	方米	+	
두 智航线 🛛 📉 🗙		-	25%		+	
请选择飞机类型:	1	明启动	白照			
V10 <u> </u>		-	60%		+	
请选择相机类型:		-	32%		+	
Customized 💌	+	-	140米		+	
请输入相机序列号	151	-	40*		+	
LIDAR-FM01-2021140001			06#			
确定 取消	<u>~</u>	-	00度		+	0
	Tp-1	-	0米		+	
	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		
		积		0.146平方公里		
		均点云	密度	32点/平方米		
	建筑物	1顶部点;	云密度	23点/平方米		
	+0+-08	HCT .		357年中		
	2001100	,+J -4⊒		2.162/\田		

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。



虚拟载荷 ×
虚拟载荷模式下,挂载的载荷设备不会工作,进入虚拟载荷模式请耐心等待至少十秒时间,是否继续?
确定 取消



