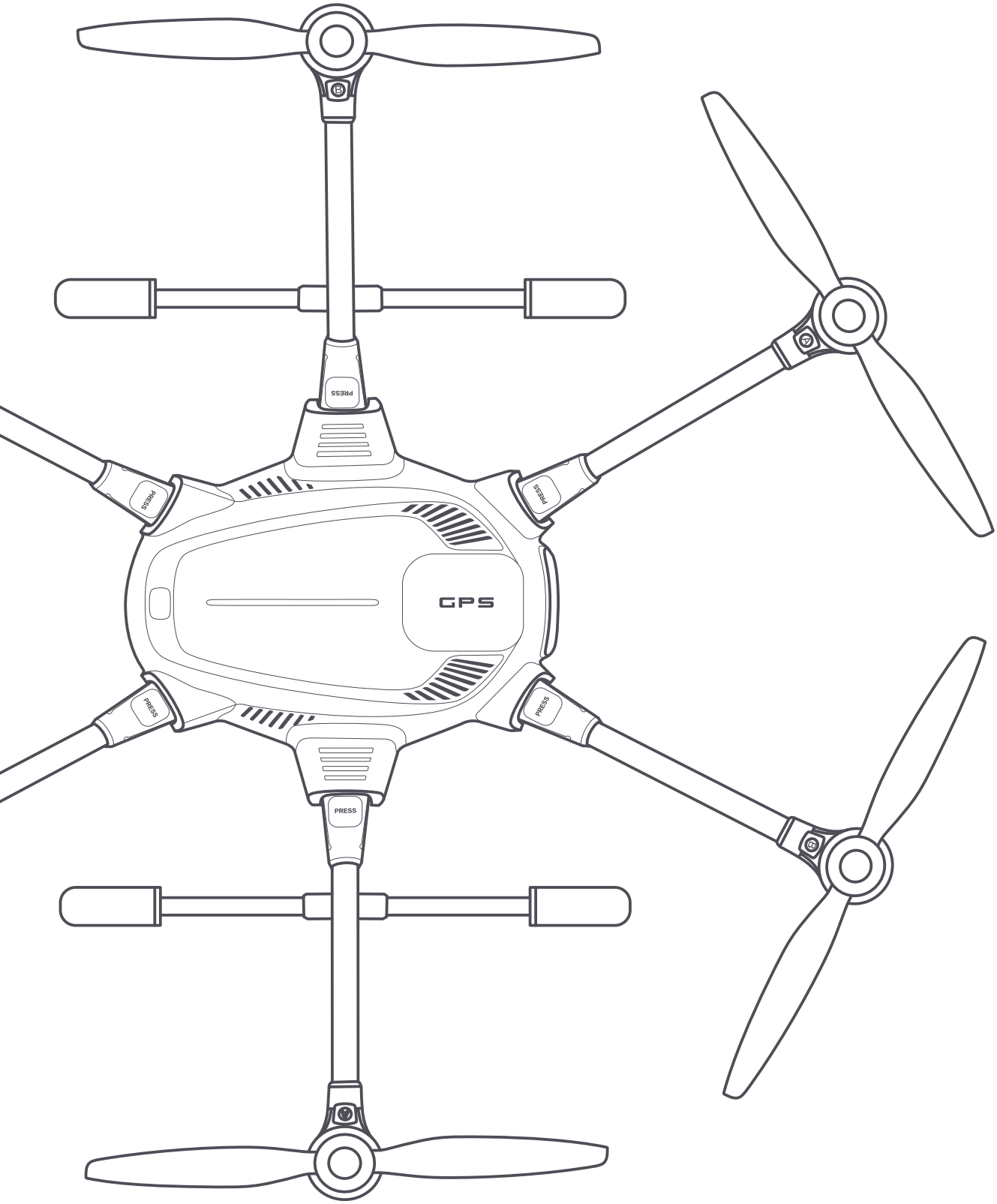


H520

YUNEEC

商用方案 | 说明书 V1.0

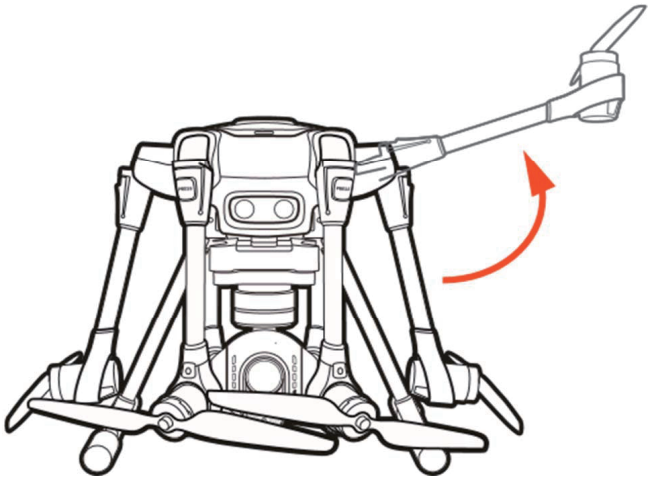
产品简介

感谢您购买Yuneec H520 商用系列无人机。H520拥有成熟先进的功能特性，专为行业应用、专业摄影等航拍需求打造。H520配备多种相机系统，支持超高清4K视频，50mm等效镜头，热成像和可见光双镜头等等。ST16S遥控器配有7英寸超大显示屏，实时图传航拍图像和视频，飞机执行航线任务的同时实时显示飞机方位。

展开机臂

将H520从外箱中拿出后，展开机臂。轻轻抬起机臂直到听到“咔哒”声。多次轻抬和轻压机臂，确保机臂已展开至正确位置。收起机臂时，只需压下机臂上的“PRESS”按钮.
收起机臂时，一只手扶在电机底部，另一只手按下“Press”按钮，有助减轻锁闭系统压力。

注意：展开机臂时不要压按“PRESS”按钮，以免导致机臂无法正常锁住。



相机类型

Yuneec为H520配置了三种不同的云台相机以供选择。

E90

E90云台相机配备1英寸CMOS影像传感器，可流畅无阻拍摄超高清4K视频，色彩处理深度达10比特；拍摄的JPEG和DNG格式照片像素分别高达2000万和4000万，也可同时拍摄两种格式照片。拍摄视频可选择超高清、2K或高清分辨率，同时提供多种帧率选择。

E50

E50相机可拍摄4K高清视频，同时配有39毫米等效焦距镜头，支持H520在与拍摄实物之间留有安全距离的情况下，仍能实现近距离的拍摄效果，捕捉丰富细节。

CGOET

CGOET集三轴自稳云台、热成像相机和可见光相机与一体，是一款创新型多功能相机。由于配有热成像镜头，CGOET能够探测并显示出锁定图像的温度与温差。配有的可见光镜头比人眼敏感度高出20倍，即使在弱光条件下，也能捕捉到优质的图像。不论是热成像、中焦距还是广角镜头的数据采集，用户都可通过ST16S遥控器实时查看。
CGOET亮点：
•热成像相机与1080p可见光相机相结合，图片可储存
•温度探测显示
•多种彩色光谱支持精准的热源可视化呈现
•调整温度探测范围，聚焦指定拍摄区域
•红外与高清可见光拍摄支持热成像及可见光视频和图片编辑

SD卡选择

Yuneec推荐使用SDXS Class 10 UHS-3 micro SD录制4k视频。UHS-3卡存储数据时可以有效减少缓冲，更快捷流畅。

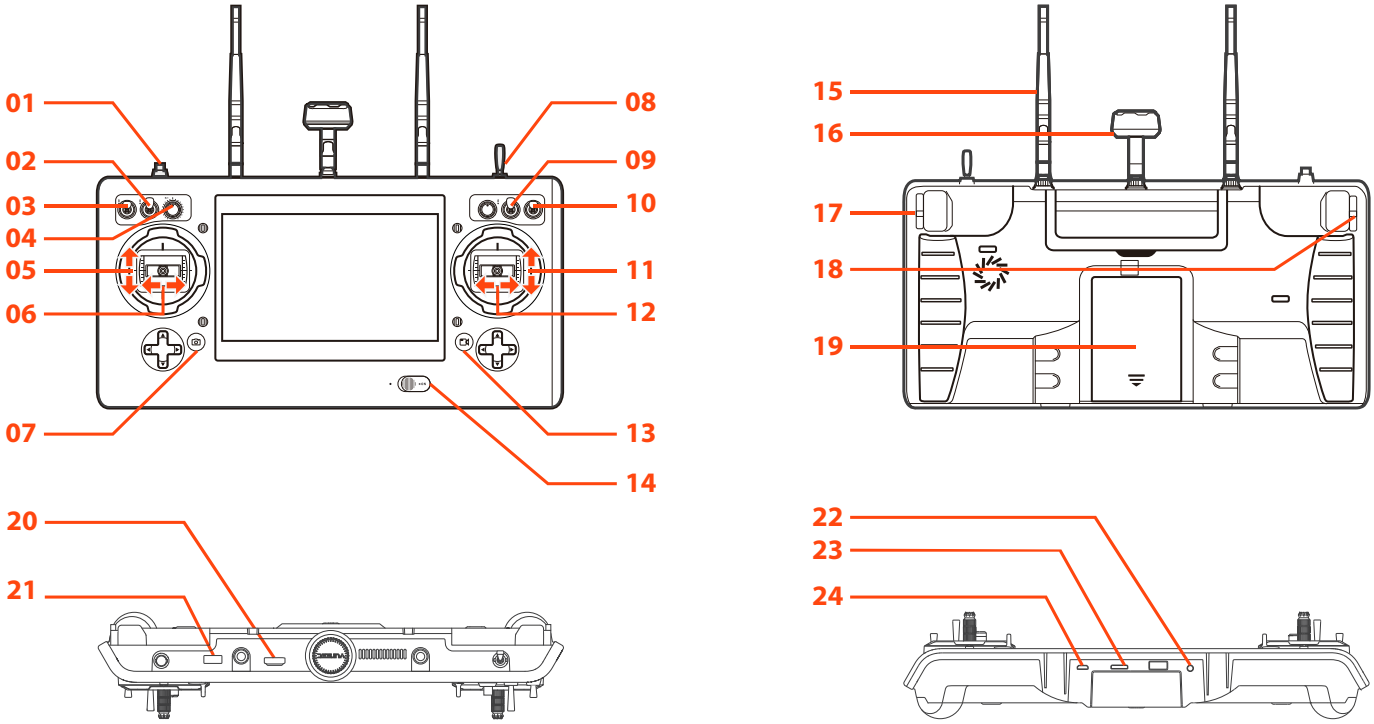
安装云台相机

选择一款云台相机(E50,E90或者CGOET),取下云台保护罩,装入SD卡后,找到减振板上方的指示箭头,该箭头指示安装云台的正确方向。将云台按箭头指示方向滑入H型卡槽,直至限位块卡住云台主体。轻拉云台相机检查是否安装成功,如果云台从卡槽脱落或未安装牢固,取下云台并重新按说明安装。
注意:请确保云台与机身卡槽完全扣紧,滑入时勿使云台超过限位块以免导致接触口和安装系统受损。若飞机上电后云台相机上电失败(相机前部LED灯闪烁),取下相机并检查卡槽和云台的接触口是否异常。

更换云台相机

按下H520机身顶部的电源按钮关闭飞机,找到卡槽前方的限位块,按住限位块,将云台沿卡槽向外推出,即可卸下云台。选择需要的云台相机类型,将云台按箭头指示方向滑入H型卡槽,直至限位块卡住云台主体。轻拉云台相机检查是否安装成功。按下H520电源键为飞机上电。不定期给卡槽滑轨上润滑油可以确保云台相机顺利滑入。
重要提示:更换相机时,新相机需要重新连接,具体操作请查看后文DataPilot章节。

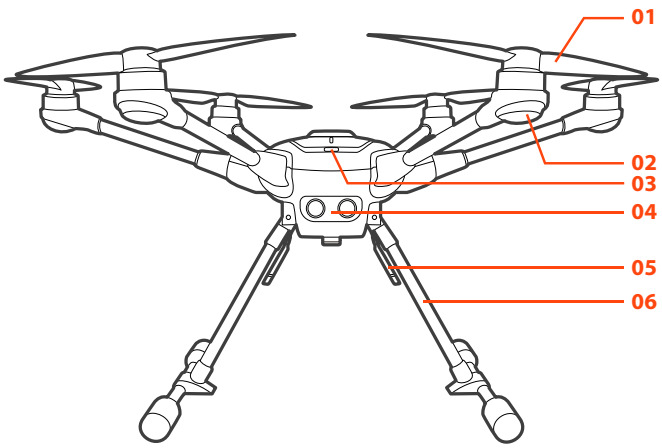
ST16S概览



01 启动/关闭按钮
02 云台水平模式控制开关
03 云台俯仰模式控制开关
04 云台水平控制旋钮
05 油门/高度控制 (模式2)
升降舵/俯仰控制 (模式1)
06 尾舵/航向控制
(模式2和模式1)
07 拍照按钮
08 起落架开关
09 声呐避障开关
10 飞行模式切换开关
11 升降舵/俯仰控制 (模式2)/
油门/高度控制 (模式1)
12 副翼/滚转控制 (模式2和模式1)
13 开始/停止录像键
14 遥控器电源开关
15 2.4GHz 天线
16 5GHz 天线
17 速率控制滑块
18 云台俯仰控制滑块
19 电池
20 HDMI 高清多媒体接口
21 USB 接口
22 耳机接口
23 Micro SD 卡槽
24 Micro USB 接口

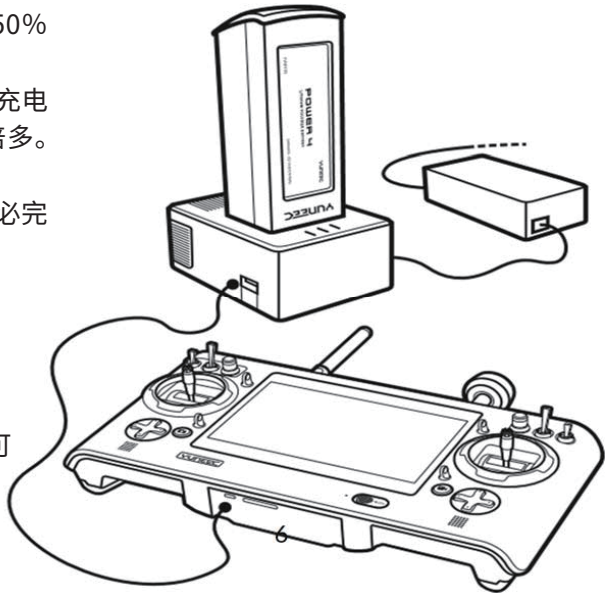
H520概览

01 桨叶
02 LED 指示灯
03 飞机电源开关
04 声呐
05 2.4GHz 天线
06 收放式起落架



H520充电

通过交流适配器/电源将 SC4000-4H 充电器与 100 - 240V 的交流插座相连接，或者通过车充适配器与 12V - 17.4V 的汽车点烟器连接进行充电。如图将飞机电池竖直插入到充电座中。
LED绿灯闪烁表示充电器已经上电并准备充电，LED红灯闪烁表示电池正在充电。需要约 2.5 个小时将充分放电（不是过度放电）的电池充满。LED绿灯常亮表示电池充满。LED红绿灯交替闪烁表示正在平衡充电（确保电池内的单节电池都能充电至基本相同的电量）。
务必确保H520电池不要过度放电，电池剩余电量应保持在30-50%左右，禁止电池满电储存。
如有需要，请向经销商咨询购买DY5多功能充电器给H520电池充电；DY5充电器配有两个充电底座，充电速度比普通充电器快两倍多。DY5能够给电池放电，便于电池的储存。
警告：锂离子电池或锂聚合物电池操作不当可能引起火灾，请务必完全按照操作说明和警示内容操作，避免财产损失和严重伤害。

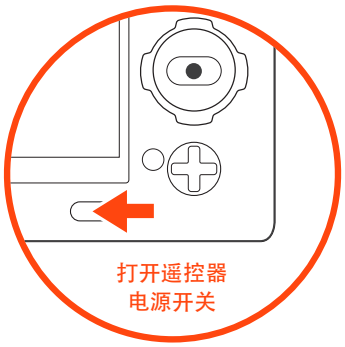


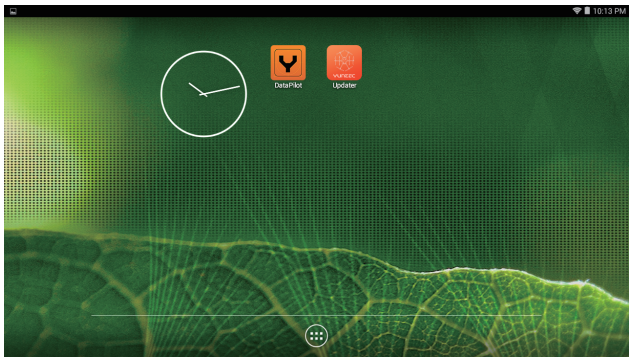
ST16S遥控器充电

使用提供的 USB 线分别插入充电器和遥控器的 USB 接口，即可给 ST16S电池充电。需要约 5 个小时将充分放电的电池充满。
警告：电池充满后请尽快将电池从充电器中取出。

ST16S遥控器开机

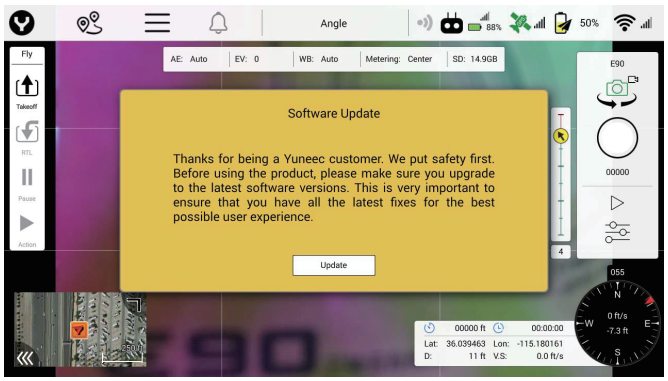
如图所示，向左滑动ST16S底部开关，此时左边蓝灯亮起，屏幕出现“YUNEEC”字样。 DataPilot™自动启动后，该应用主界面自动弹出DataPilot™应用图标。
注意：请务必先打开ST16S，再打开H520。飞行结束后，请务必先关闭H520，再关闭ST16S。

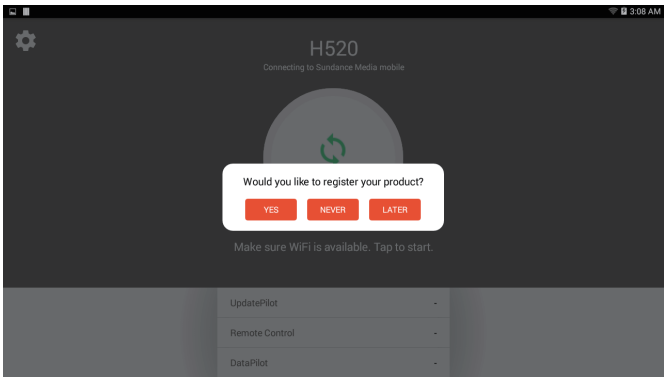




软件更新

轻触“更新”按钮，打开Yuneec UpdatePilot应用程序。系统会询问用户是否需要注册H520。我们强烈推荐用户进行注册，以便及时了解Yuneec软件更新、机遇以及产品声明。注册信息将安全储存于本地服务器上，Yuneec绝不会向第三方披露您的注册信息。

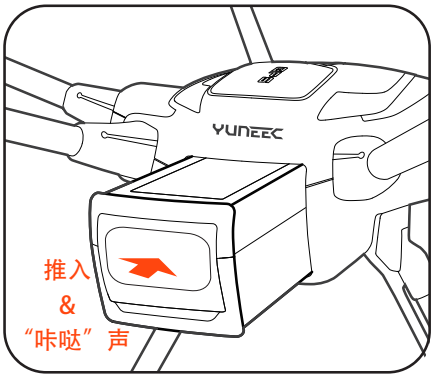




H520 开机

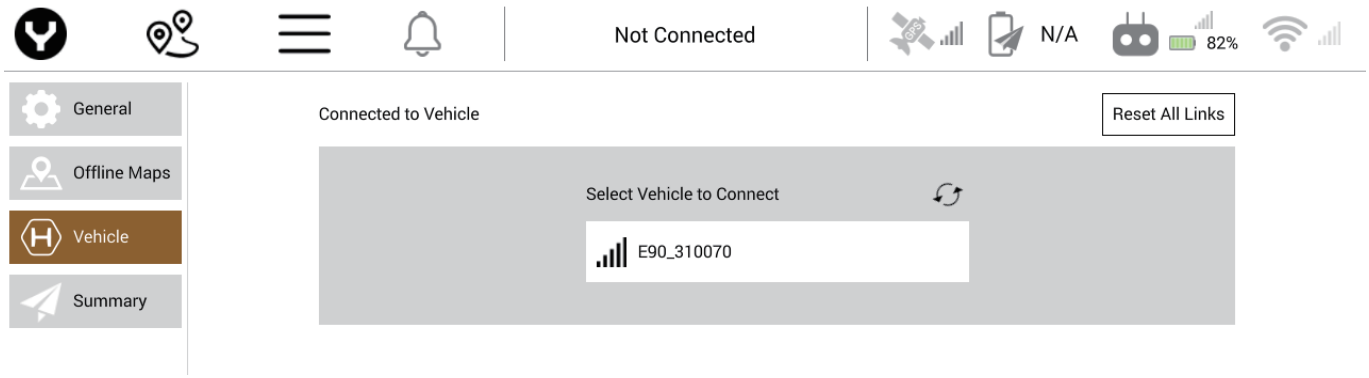
将电池贴有 YUNEEC 标签的一面朝上，推入电池仓底部，听到“咔哒”一声时，表示电池安装成功。轻按机头电源键一次，随后飞机发出升调声，机臂灯亮，再松开按钮。开机过程中，相机将自行转动面向前方，飞机发出几种声调后，代表H520开机成功。

注意：地磁校准和加速器校准完成后方可安装桨叶。校准过程中，飞机将会被转动、移动，安装好的桨叶可能导致桨叶、机臂和电机损坏或是割伤用户。



遥控器和飞机绑定

H520上电后，轻触屏幕右上方的WiFi图标。点击“WiFi连接管理”，弹出可选相机SSID编号，选择相机后，连接ST16S遥控器和相机，然后点击关闭。



注意：

1. 若相机类型未显示，点击箭头符号或“重置连接”按钮。
2. 若需输入密码且初始值未经改动，输入“1234567890”。
3. DataPilot™可能会返回至地图/相机界面，此情况出现时，再次点击“设置菜单”图标。
4. 飞机与遥控器通过DataPilot™绑定成功后，传感器、安全以及云台菜单会显示在屏幕

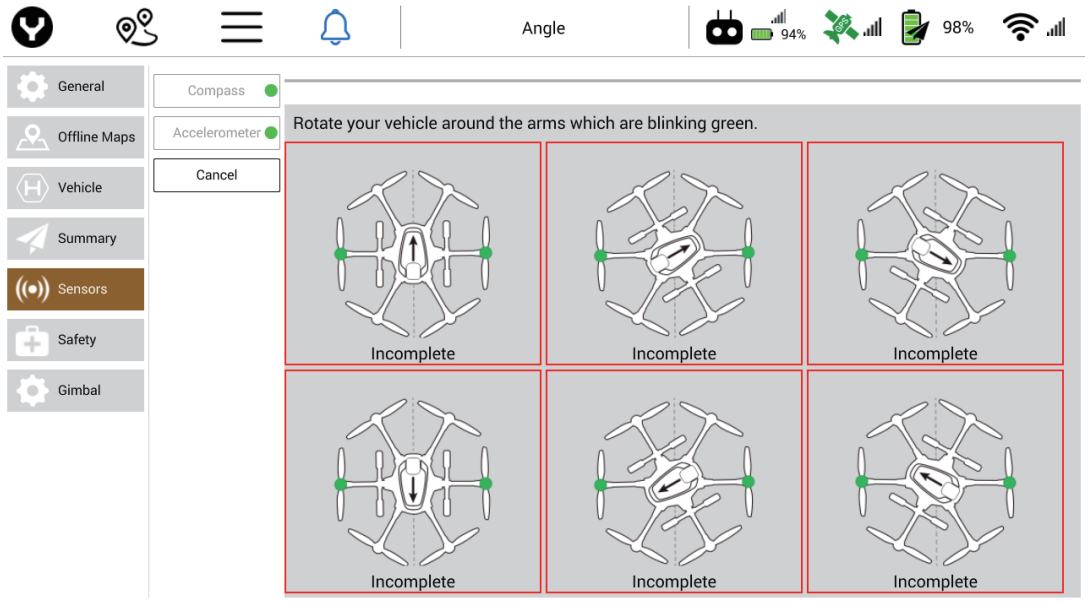
传感器校准

地磁校准

进入“设置菜单”，点击“传感器|地磁”，按照屏幕显示的说明进行操作。地磁校准时，需按图示箭头方向转动H520，直到飞机发出声音，遥控器上对应步骤的边框变成绿色。重复此步骤，直到如图所示的六个方向全部完成校准。若地磁校准失败，请确认距离飞机3米之内没有电子设备和金属物体产生电磁干扰，标有红色箭头的黄色线框表示当前正在校准的方向，绿色线框代表完成校准的方向。

注意：若所有LED灯红灯快闪，说明地磁校准失败，可重复校准过程。如果校准持续失败，请重新选择校准地点。

重要提示：每当在不同地点使用H520，且距离上个校准地点8000米或以上时，我们都建议重新对飞机进行校准。



加速器校准

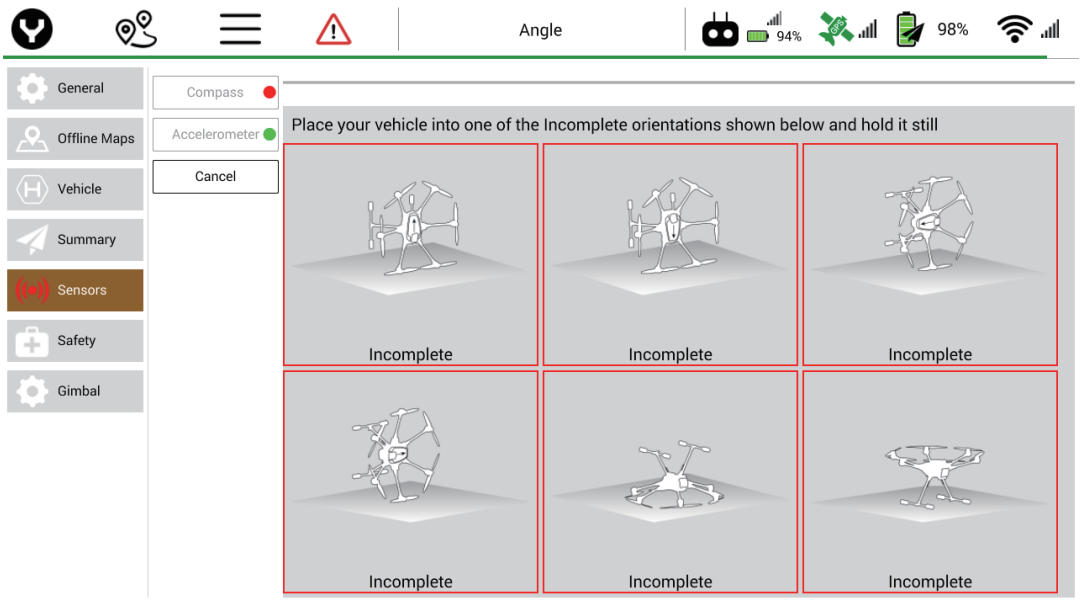
进入“设置菜单”，轻触“传感器|加速器”，按照屏幕显示的说明进行操作。加速器校准时，飞机需按照遥控器提示的姿态进行放置。

用户在做此项校准时，建议借用墙角，以确保飞机放置的水平与垂直。等ST16S的操作指示出现后，才可移动飞机。

操作无需按顺序进行。每个线框都会变成黄色，指示当前检测的位置。绿色线框指示已校准完成的位置。所有位置校准完成后，将飞机正常放置于水平面上。

注意：校准前拆卸桨叶有利于防止桨叶引发危险，如可能会导致机臂和电机损坏或人员受伤。

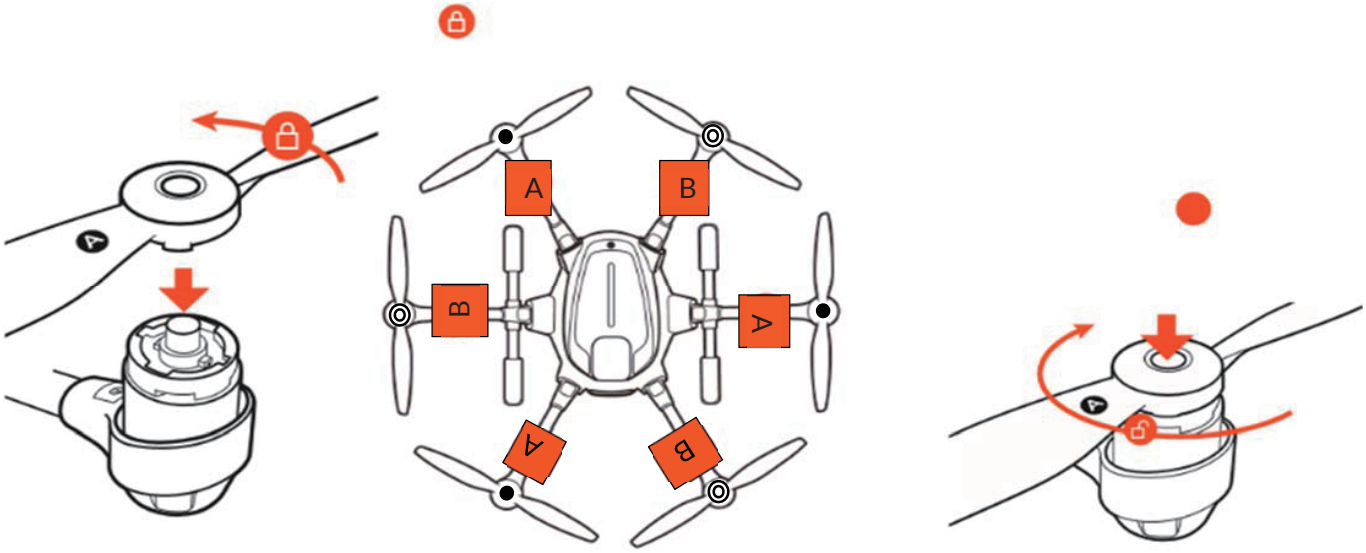
注意：校准完成后轻触屏幕左上角的“Y”图标，返回地图/相机菜单。



安装桨叶

H520每个电机臂上都印有“A”或“B”。机臂“A”的桨叶快拆按钮是黑色的，机臂“B”的桨叶快拆按钮是白色的。
将桨叶A安装在电机A（黑色桨叶快拆按钮）上，桨叶B安装在电机 B（白色桨叶快拆按钮）上， 一只手托住电机，另一只手轻轻按下桨叶并旋转，听到“咔哒”一声，圆形按钮略微弹出，此时再次转动桨叶，确认是否安全锁定。
注意：请勿将台风H的桨叶安装在H520的电机上。

重要提示：
经常检查桨叶是否有损坏。受损的桨叶可能会造成飞行不稳从而引起飞行 异常。每飞行20小时应更换一次桨叶。



起飞

启动电机前，将H520机头朝外、即电池仓朝向飞手放置。Yuneec建议首次操作时使用气压模式，速率控制滑块拨至下方低速档位置。根据专业飞行经验，机头应朝向风向。

重要提示：
为防止异物损伤飞机，减少相机镜头和云台系统的灰尘和碎屑，建议飞机起飞和降落时，机头朝着风向飞行。这一点在多尘的飞行环境里尤为重要。

启动电机前，确保起飞地点附近没有人员和大型设备。长按ST16S左上角红色按钮约两秒，桨叶开始旋转，查看桨叶是否有任何异常：如旋转速度、声音和震动。

检查完毕后，向前拨动左手油门摇杆，低速挡下拨动到底即可，H520起飞后升至4.5到6米左右时，松开油门摇杆，摇杆自动回到中间位置，此时飞机将悬停在当前位置。

此时用户可以检查飞控系统。Yuneec建议每次执行飞行任务前，检查飞机在飞行过程中的俯仰、水平、滚转、以及高度控制状况。

检查飞机的俯仰状态：将右边摇杆向上拨动，H520向前方飞远；将右边摇杆向下拨动，H520向后方飞回。
检查飞机的滚转状态：将右边摇杆向右拨动，H520向右移动；将右边摇杆向左拨动，H520向左移动。
检查飞机的水平状态：将左边摇杆向左拨动，H520沿逆时针方向旋转；将左边摇杆向右拨动，H520沿顺时针方向旋转。

检查完飞机的飞行姿态后，H520即可执行飞行任务。将ST16S右上侧的起落架开关推至顶部，可收回起落架；将起落架开关推至底部位置，可放下起落架。

重要提示：
当H520机头对准飞手/ST16S时（气压模式下），遥控器的输入指令与飞机的执行方向相反。飞手使用摇杆前，须确定H520机头所对方向。建议新手熟悉面对机头时如何控制飞机。

飞行模式

气压模式

飞行模式选择开关位于中间位置时，H520处于气压模式。气压模式下，对尾飞行时，飞手向左拨动副翼摇杆，H520机身将向左倾斜，并向飞手的左侧飞行；对头飞行时，同样的操作，H520向飞手的右侧飞行。气压模式下，机尾LED紫灯常亮。

手动模式

飞行模式选择开关推至顶部位置时，H520处于手动模式。手动模式下，H520不使用GPS进行飞行定位，但可以自动保持在某一高度飞行。建议在有电磁干扰区域使用手动模式。手动模式下，须注意飞机仅提供姿态增稳，建议使用低速挡/乌龟档，机尾LED蓝灯常亮或慢闪。

警告！手动模式中，不使用GPS飞行定位时，飞机将会漂移。

返航模式

飞行模式选择开关拨至底部时，H520处于返航模式。此模式下，H520将自动飞回到返航点并降落，机尾LED黄灯常亮。

降落

手动降落

准备降落前，将H520飞至理想着陆点上方3.5m或更高，向下拨动遥控器右前侧的收放式起落架开关至“DOWN”位置，放下起落架。缓慢向下拨动左手油门摇杆至最底部，H520将缓慢下降直至着陆，然后电机停止工作。

请先关闭H520，再关闭ST16S。

注意：降落前，建议关闭声呐避障功能。将避障开关（S3开关）拨动至中间位置，可以关闭避障功能。

自动降落

若H520飞出视野之外，将飞行模式选择开关拨至Go Home模式，飞机自动朝起飞点方向飞行。一旦飞机进入视线，飞手即可重新找到正确航向，飞机飞近后，可切换回气压模式。

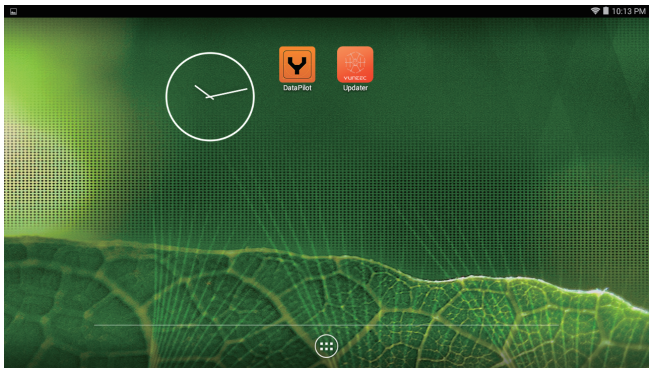
返航模式下，飞机会自动降落，飞手也可手动辅助H520降落。一旦飞机靠近地面，飞手应减少手动控制，以免飞机倾翻。正常情况下，飞机会在降落时自动关闭电机，但飞手应做好手动减速的准备。

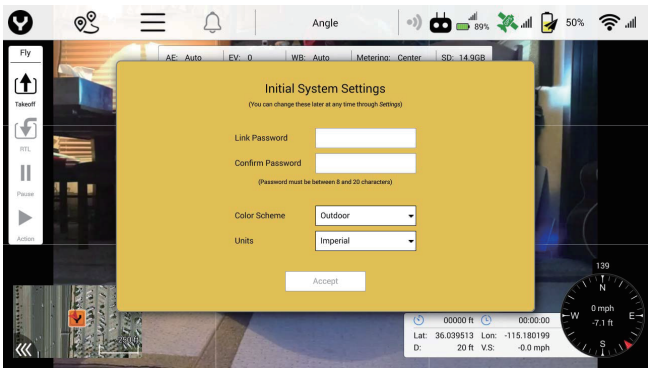
重要提示：降落前，需先放下起落架。手动降落时，起落架不会自动展开。

注意：在设置菜单下设置返航高度，以确保启动返航模式前，飞机的飞行区域内无危险物体。

DataPilot™ 初始化

打开ST16S，轻触屏幕右上角的WiFi图标，再点击“WiFi”下方的“WiFi管理”图标，选择安装到H520上的相机类型（如E90_123456）。若需要，默认密码是1234567890。





升级软件并设置密码

首次打开ST16S并使用DataPilot™应用程序时，用户需设置系统密码，并选择配色方案（室内/室外）与计量单位（公制/英制）。任意设置一组密码，或者使用默认密码1234567890（相机默认密码）。用户任何时候都可以在设置菜单中更改密码。

接下来，系统会询问用户是否需要升级DataPilot™应用程序。飞机未与ST16S连接时，可以直接升级DataPilot™应用程序。但是，如果用户需要升级飞控、相机以及云台固件，飞机需与ST16S连接。通过ST16S主页界面上的Yuneec Update Pilot应用程序，将H520与ST16S连接成功后，可随时升级相关部件。

H520与ST16S连接成功后，系统会自动发出“自动定位飞行模式”的提示音（通过ST16S底部的音量 - 或者 +按钮 ，确保将音量调大）。

H520与ST16S连接成功后，应用程序会自动发出“自动定位飞行模式”的提示音。根据S4开关（位于ST16S右上角）的当前位置，顶部菜单栏中的飞行模式栏显示“气压”或“手动”飞行模式。

注意：首次试飞前应先更新应用程序。

主页

无论在哪个页面下，轻触屏幕左上角的 [ ] 图标，即可返回DataPilot™主界面。点击航点图标进入航点规划界面（更多详情请参看航点章节）。

轻触系统设置图标 [ ]，进入后可调节ST16S和H520飞机的参数或进行云台校准（更多详情请参看主菜单章节）。

[ ] 图标或红色三角图标显示H520与ST16S之间的数据状态。蓝色铃铛代表数据传输正常，数据包括开始/停止、飞行记录和其他数传数据。红色三角图标代表数据传输出错。轻触该图标即可查看具体数据信息。

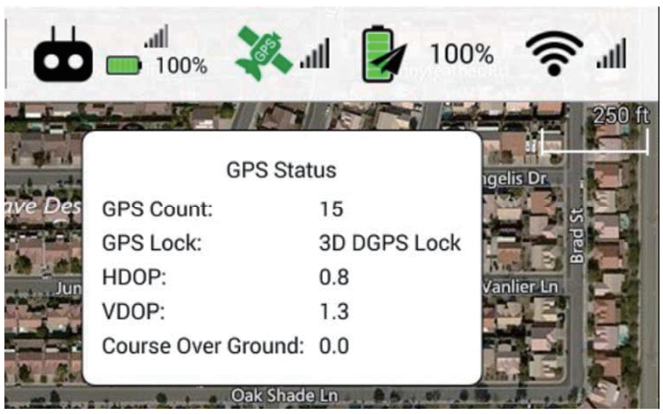
飞手可轻触飞行模式图标 [Angle] 切换飞机模式。

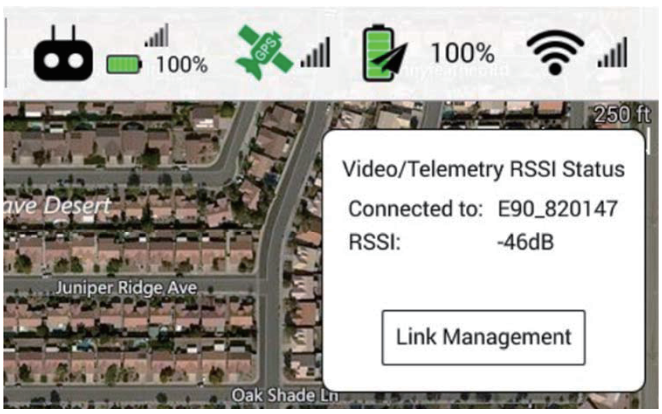
飞手可轻触 [ ] 图标查看ST16S状态，包括信号强弱、ST16S电池电量和ST16S的GPS状态。

[100%] 代表ST16S遥控器的电量。

飞手可轻触GPS卫星图标 [ ] 查看H520的GPS状态。红色代表GPS信号弱，黄色代表GPS信号中等，绿色代表GPS信号良好。轻触 [ ] 即可显示GPS卫星数量、GPS锁定状态，水平精度因子、垂直精度因子和对地航向。

[100%] 图标代表H520飞机的电量。轻触电池图标显示H520电压、累积耗电量和剩余飞行时间。

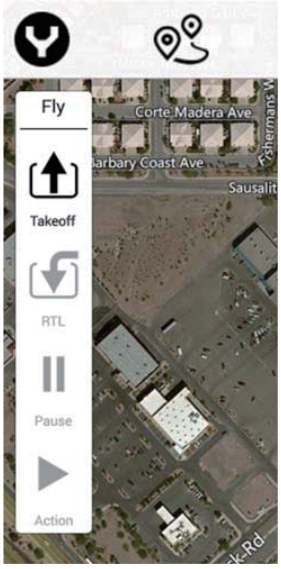




WiFi图标显示当前ST16S遥控器与H520之间的信号状态。
•轻触WiFi图标显示当前连接上ST16S遥控器的相机类型及信号强度
•轻触“WiFi管理”软键显示WiFi信号覆盖范围内其他可连接的相机类型
•轻触“断开连接”，相机连接断开并重置
•轻触“WiFi管理”对话框最上方的双箭头图标，ST16S遥控器将搜索信号范围内的所有相机。
注意：ST16S可只与一台相机连接。
警告：为确保飞机安全和操作安全，须在H520起飞前完成所有校准（更多详情请参看校准章节）。

飞行菜单

执行一键起飞前，确保起飞点周边区域无任何障碍物、人群和大型设备。轻触屏幕左侧“一键起飞”图标 ，H520将飞高至设置高度（更多关于高度设置的详情请参看主菜单章节）。



轻触 [ ] 图标，H520将飞回起飞点上方并自动降落。

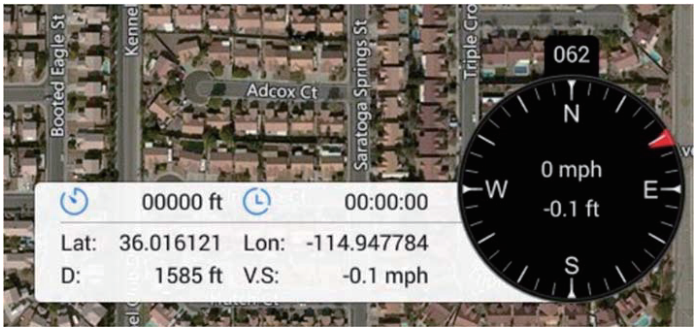
轻触 [‖] 图标，H520正在执行中的任务将会暂停（更多详情请参看任务模式章节）。

轻触 [▶] 图标，暂停的任务将重新开始。

飞行参数显示

轻触黑色罗盘，弹出扩展条；再次轻触黑色罗盘，扩展条收起；重复双击罗盘图标，罗盘切换至陀螺地平仪。

DataPilot™主页右下角“飞行参数”显示：



•黑色罗盘
•机头方向
•飞机当前对地速度
•飞机当前高度
•总飞行里程
•总飞行时间
•飞机当前位置/定位（无GPS信号时显示“无GPS”）
•飞机与ST16S遥控器距离
（无GPS信号时显示“无GPS”）
•H520升降速度

空速不同于地面速度以及风速。无风时，空速与地面速度相同。如果风向与飞机移动方向相同，空速小于地面速度；如果风向与飞机移动方向相反，空速大于地面速度。

提示！如需立刻分享飞行数据，可通过截图实现。找到多功能显示屏中间的按钮，长按“Screenshot”图标三秒，屏幕成功截图并储存在ST16S图库文件夹中，连接WiFi时，可直接从ST16S邮件发出或下载至存储卡/闪存盘中。

地图与相机视图

轻触DataPilot主界面左下角的矩形框，即可全屏查看地图或相机视图。用户也可以在当前全屏显示图左下角的小矩形框中，查看地图或相机视图。如需切换地图与相机视图，轻触矩形框即可。

飞机执行拍摄任务时，全屏显示对于航线规划和航点任务设置是至关重要的。在飞行过程中，全屏显示图和左下角的矩形框可以随时切换。

双击当前显示图，可放大至全屏，并隐藏所有设置按钮。再次双击当前全屏显示图，可重新显示设置按钮。

轻触屏幕左下角矩形框（地图或相机视图）左下方的图层图标，可关闭矩形框。如需重新打开矩形框，请轻触DataPilot™界面左下角的图标。

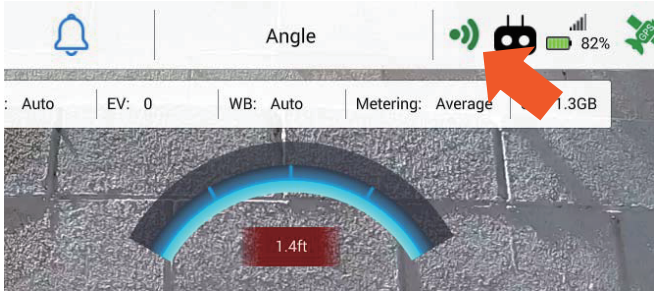
点击并拖拽视频预览窗口右上角的指示图标，可放大视频预览窗口。

避障功能

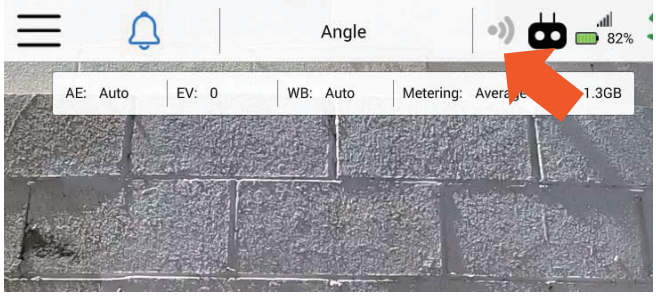
打开避障开关时，H520利用前置声呐传感器探测并避开前方障碍物。此时，H520限速4米每秒，确保避障效果。ST16S遥控器左上角用于避障的S3开关有三种状态。
ST16S上的S3开关可以切换避障功能的状态。S3位于顶部时，避障功能关闭；S3位于中间和底部时，避障功能开启。

注意：飞机降落前建议关闭避障开关，把避障开关调至顶部位置即可。

避障功能开启



避障功能关闭



HDMI输出

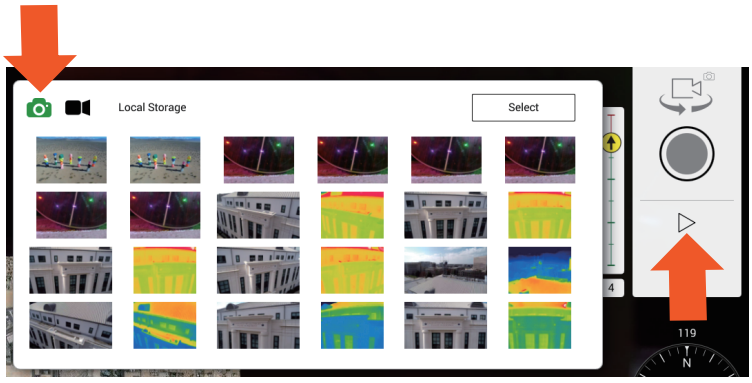
ST16S遥控器顶部有HDMI高清多媒体接口，用户可连接其他显示器（如指挥中心监控等）查看ST16S屏幕上的画面，便于及时分享数据和信息。
双击屏幕可隐藏控制界面，视频可全屏显示在ST16S和外部显示器上。

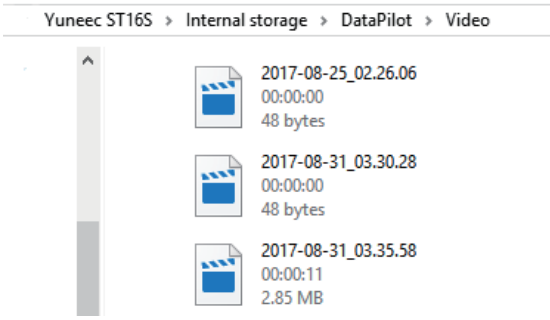
相机控制面板

连接相机后，用户可在界面中查看相机控制面板，改变相机设置，同时，连接至遥控器和飞机的相机类型也会显示在面板上。
轻触DataPilot™左下角的视频窗口，进入相机设置。
轻触相机/视频图标可改变相机模式。相机模式下，按一下快门键可拍摄一张照片。视频模式下，轻触红色录制按键即可开始录制视频。视频开始录制后，红色圆键变成方键，同时听到滴滴声，录制时间自动显示在下方。再次轻触红色方键，即可停止录制视频。
播放键可打开文件浏览夹，图像缓存在ST16S中，按下ST16S拍照按钮或轻触相机模式的快门键即可存储图像。

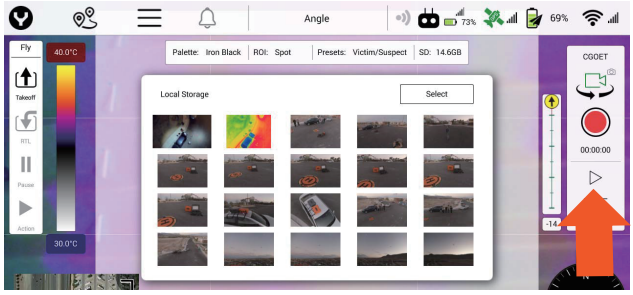
图片预览

ST16S上可以直接查看本地储存的图像。点击相机操作界面的播放键，屏幕会弹出一个对话框，包含飞行过程中所拍摄的影像。这些低分辨率的预览图主要用于本地查看，同时也可作为冗余备份系统。
用户可以在对话框中选择任意照片或视频。点击视频即可回放（此时不支持视频缩略图）。视频文件以.mkv格式储存。
视频文件储存路径为：内部储存/DataPilot/视频。
回放视频时，轻触视频即可停止播放。再次点击视频播放界面，亦可重新播放。
照片文件储存路径为：内部储存/DataPilot/照片。照片分辨率为1080 x 720/72dpi。





DataPilot™应用程序中可浏览视频与照片，ST16S其他储存文件夹，如图片库，也可预览视频与照片。
用户可以通过预览功能查看照片拍摄视角，并根据自身需求，调整H520位置或者相机角度。
飞行过程中，不建议使用回放功能。
如果用户操作失误导致飞机飞离视线，或发生其他意外情况，可以启用ST16S上的视频回放功能，帮助定位飞机。MicroSD卡出现故障的情况下，视频回放功能也可以备份文件。

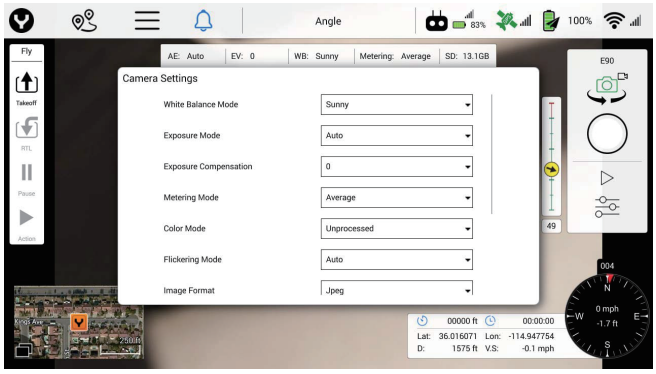


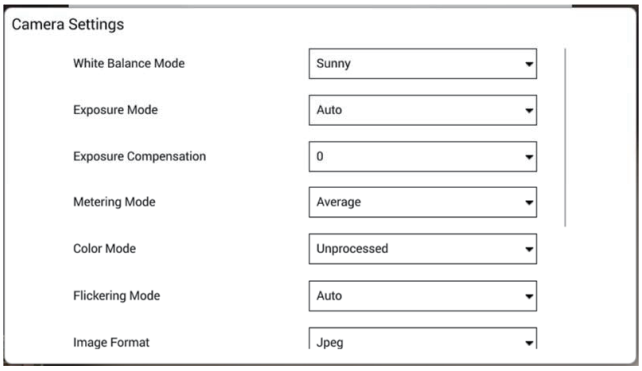
相机设置菜单

轻触相机菜单的滑块图标，打开相机设置菜单，可进行图片和视频的设置。

图片模式

轻触图片模式中的相机设置按钮，用户只能进行以下设置：白平衡模式、曝光模式、曝光补偿、测光模式、色彩模式、抗闪光模式，图像格式、图像质量和拍摄模式、网格线、重置相机和格式化SD卡。

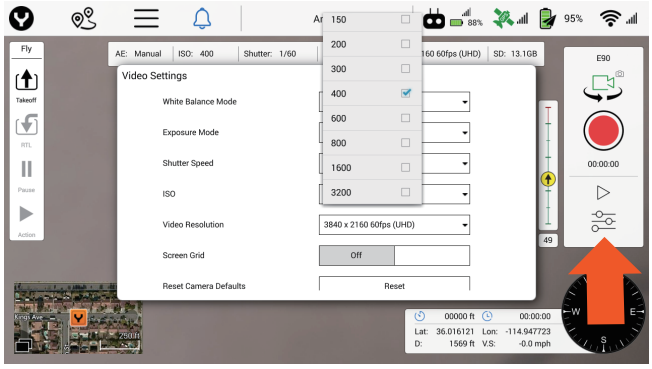


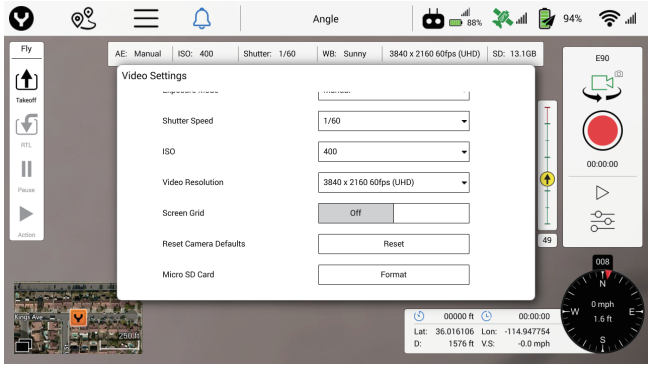


关闭自动曝光后，用户才能调节相机的感光度和快门速度。

视频录制模式

在视频录制模式下轻触相机设置图标，用户即可进入视频分辨率设置菜单。





视频格式

以下设置可在E90视频格式的下拉菜单中找到，且只适用于4K 30fps及以下视频。
•H.264 (MPEG-4)　•HEVC (H265)

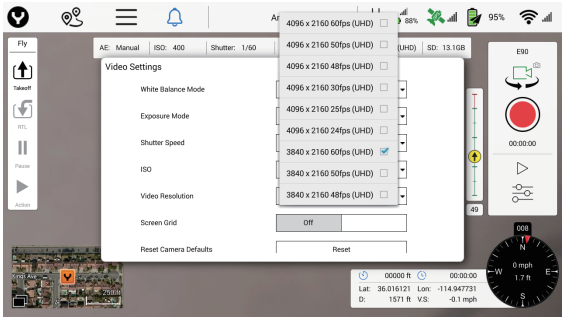
视频分辨率

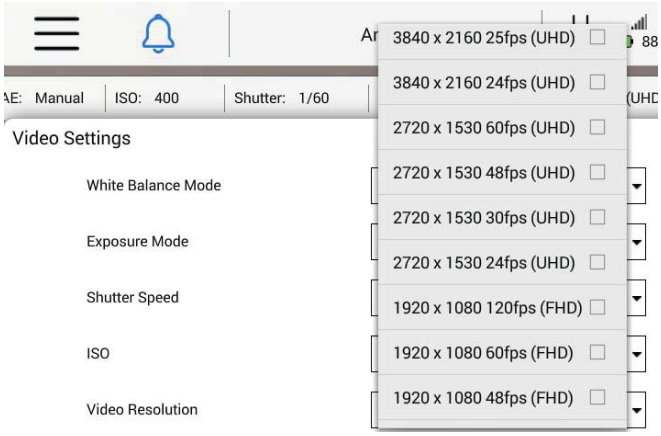
以下设置可在E90视频分辨率的下拉菜单中找到

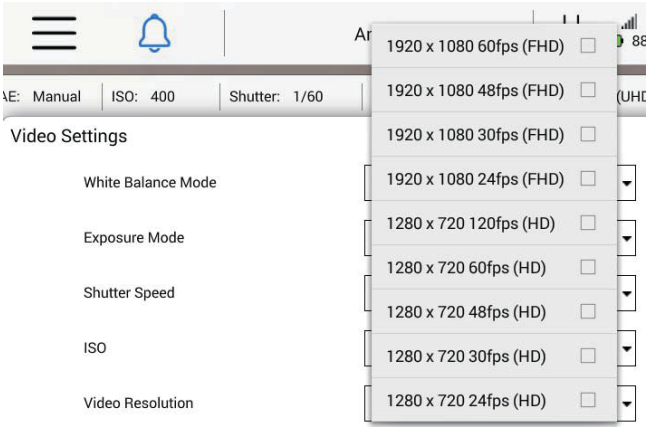
帧率

•UHD - 4096 X 2160 at 60 FPS
•UHD - 4096 X 2160 at 50 FPS
•UHD - 4096 X 2160 at 48 FPS
•UHD - 4096 X 2160 at 30 FPS
(可选HEVC)
•UHD - 4096 X 2160 at 25 FPS
(可选HEVC)
•UHD - 4096 X 2160 at 24 FPS
(可选HEVC)
•UHD – 3840 X 2160 at 60 FPS
•UHD – 3840 X 2160 at 50 FPS
•UHD – 3840 X 2160 at 48 FPS
•UHD – 3840 X 2160 at 30 FPS
•UHD – 3840 X 2160 at 25 FPS
•UHD – 3840 X 2160 at 24 FPS
*推荐4K视频拍摄或拍照
*推荐高清视频拍摄或拍照

•UHD – 2720 X 1530 at 60 FPS
•UHD – 2720 X 1530 at 48 FPS
•UHD – 2720 X 1530 at 30 FPS
•UHD – 2720 X 1530 at 24 FPS
•FHD – 1920 X 1080 at 120 FPS
•FHD – 1920 X 1080 at 60 FPS
•FHD – 1920 X 1080 at 48 FPS
•FHD – 1920 X 1080 at 30 FPS
•FHD – 1920 X 1080 at 24 FPS
•HD – 1280 X 780 at 120 FPS
•HD – 1280 X 780 at 60 FPS
•HD – 1280 X 780 at 48 FPS
•HD – 1280 X 780 at 30 FPS
•HD – 1280 X 780 at 24 FPS







以下设置可在E50视频分辨率的下拉菜单中找到：

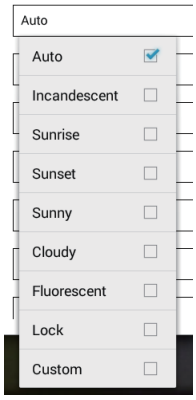
•UHD - 4096 X 2160 at 25 FPS
•UHD - 4096 X 2160 at 24 FPS
•UHD – 3840 X 2160 at 30 FPS
•UHD – 3840 X 2160 at 25 FPS
•UHD – 3840 X 2160 at 24 FPS
•FHD – 1920 X 1080 at 120 FPS

• •FHD – 1920 X 1080 at 60 FPS
•FHD – 1920 X 1080 at 50 FPS
•FHD – 1920 X 1080 at 48 FPS
•FHD – 1920 X 1080 at 30 FPS
•FHD – 1920 X 1080 at 25 FPS
•FHD – 1920 X 1080 at 24 FPS

提示！多数情况下选择3840x2160拍摄4K视频；30p是最常用的帧率；如后期需要慢动作回看飞行过程，可用60p拍摄。
提示！可选择1920x1080 30p拍摄高清视频。

白平衡

以下设置可在白平衡下拉菜单中找到：
•自动--环境变化较大或不需手动调节时推荐使用
•白炽灯--室内拍摄时推荐使用
•日落--光线暗淡或需要红橙色调时推荐使用
•晴天--阳光充足时推荐使用，可自动削弱色彩对比度
•阴天--阴天时推荐使用，可自动将昏暗的光线调至原色状态。
•荧光灯--室内有荧光灯时推荐使用
•锁定--锁定白平衡设置



提示！
阴天或有建筑物遮挡时，可能会导致照片曝光强度出现偏差，此时相机可以自动调节白平衡，以获得最佳拍摄效果。

曝光补偿

以下设置可在E90曝光补偿下拉菜单中找到：

•-3.0 •+0.5
•-2.5 •+1
•-2.0 •+1.5
•-1.5 •+2
•-1.0 •+2.5
•-0.5 •+3
•0

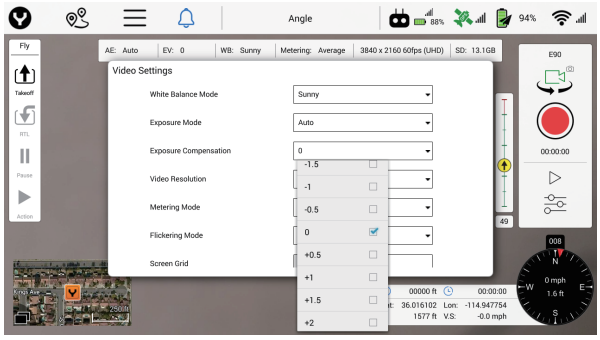
以下设置可在E50曝光补偿下拉菜单中找到：

•-2.0 •+0.5
•-1.5 •+1
•-1.0 •+1.5
•-0.5 •+2
•0

提示！相机无滤镜飞行时，推荐使用0.5曝光补偿，可为图像和视频后期处理提升动态范围。

照片纵横比（适用于E90相机）
用户可以在下拉框中设置照片横纵比。有三种尺寸可供选择；

- 3:2（常用于4 x 6 至 20 x 30的打印尺寸，类似于35mm的全帧单反相机）
- 4:3（常用于MFT相机，袖珍相机。通常需要裁剪4:3尺寸的照片以适应多数打印尺寸）
- 16:9（与视频文件相匹配的常用尺寸，不常用于照片）。3:2的尺寸适用于多数用户。



感光度

以下设置可在E90感光度下拉菜单中找到（进入ISO菜单需关闭自动曝光）：

•100 •200
•150 •300
•400 •1600
•600 •3200（视频模式下最大）
•800 •6400（照相模式下最大）

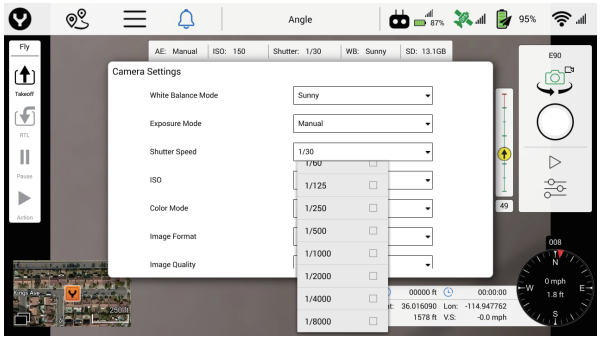
以下设置适用E50 ISO调节（进入ISO菜单需关闭自动曝光）

•100 •600
•150 •800
•200 •1600（视频模式下最大）
•300 •3200（照相模式下最大）

快门速度

以下设置可于快门速度菜单中找到。
提示！进入ISO菜单需关闭自动曝光。所有数值单位都是秒。

•4 照相模式下最大 •1/250
•3 •1/500
•2 •1/1000
•1 •1/2000
•1/30 视频模式下最大 •1/4000
•1/60 •1/8000
•1/125

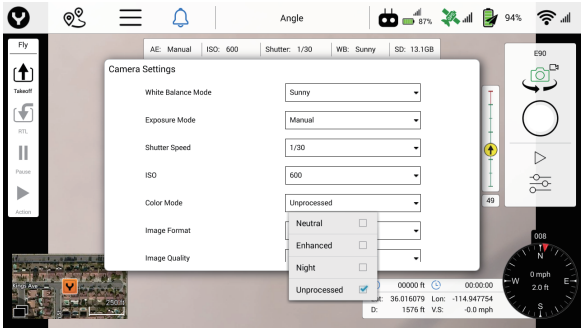


提示！

用户可通过手动调节或降低快门速度或在自动曝光模式下加装减光镜降低曝光强度。E90和E50云台相机均配有滤镜适配环，可适配多种滤镜。为避免因使用电子快门而出现部分曝光，斜坡图形，晃动等现象，需要将快门速度调至慢于1/250。一般而言，较慢的快门速度可获得更佳的色彩效果。但在飞机快速移动或受强风干扰时，可能会造成图像模糊。

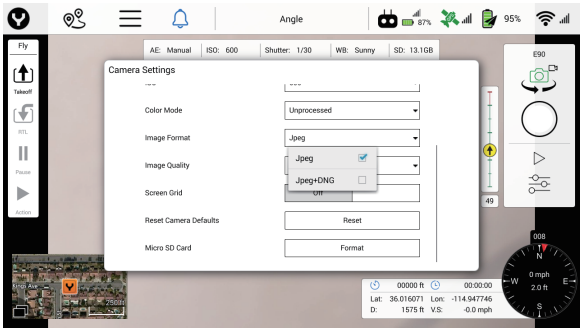
色彩模式

有以下色彩模式可供选择(此模式仅适用于拍照模式)：
自然 增强
生动 原始
夜景
需要在图片、测绘、或者视频处理软中进行后期处理的图片， 建议用户选择“原始” 或“自然”色彩模式，以便获得最大的动态范围。如在执行“航点”和“勘测”任务时，使用“鲜明”或“艳丽”等色彩模式，可能导致图像过饱和。



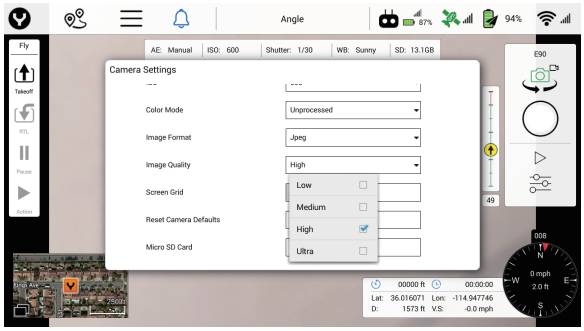
图像格式

E90云台相机有以下图像格式可选：
Jpeg、Jpeg+DNG
Jpeg图像可用于大多数应用，例如制作报告、邮件显示/传输。一些正摄影像拼接及裁切软件只支持Jpeg格式的图像。但多数后期处理工具，处理.dng格式的图像速度更快。
E50云台相机有以下图像格式可选：
Jpeg、DNG、Jpeg+DNG
CGOET云台相机有以下图像格式：
Jpeg 、Jpeg+DNG
1920x 1080 30p(北美) 1920x1080 25p(欧洲)
160x120 9p(北美) 160x120p (欧洲)



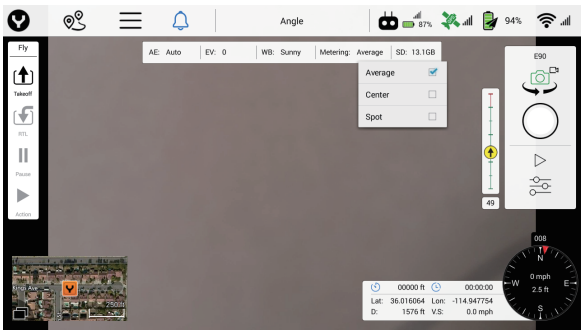
图像质量(像素)

E90云台相机有以下图像质量可选：
低 高清
正常 超清
E50云台相机中无以上选项。



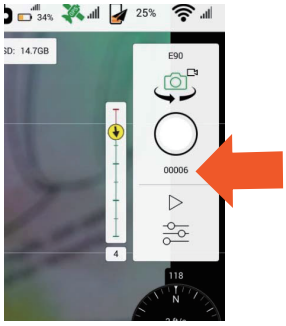
测光模式

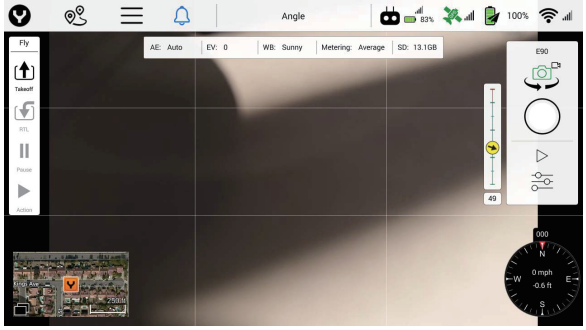
系统设有以下测光模式可选：
平均测光－以整个取景区为参考来确定曝光参数。
平均测光对整个画面进行测光，使整体画面获得最佳曝光值。平均测光用于拍摄大型风景，例如高山、河流、森林和建筑物等。有一些相机也称之为“矩阵测光”。
中心测光－以取景区的中间部分为参考来确定曝光参数。
中心测光主要对画面的中央部分进行测光，使中央主体部分获得最佳曝光值。比如，在检测通讯塔时，使用中心测光将对塔身设置曝光而非针对天空设置曝光。在主体部分(通讯塔)较暗时，中心测光可能导致天空曝光过度，但能保证塔身清晰可见。
点测光－以取景区中的某个特定点为参考来确定曝光参数。
点测光对画面中的局部区域进行精确和独立的测光，使目标主体获得最佳曝光值。点测光适用于光线不均的场景，尤其是背景与主体之间的亮度差异较大时，最好使用点测光。例如拍摄太阳下的人，雪景中的动物等。
注意：使用测光模式时，请提前开启自动曝光功能。



图片数量

无论是手动拍照，还是在执行“勘测”、“航点”等任务中拍照，一旦拍照成功，图片将存储到相机的MicroSD卡。拍照按钮下方将会显示当前图片数量，供用户及时查看。
在相机设置菜单中将网格线开启，相机界面将出现九宫格。
提示：拍摄时将被摄主体或需要突出的景物放在趣味中心，能够使得主体更加鲜明。





重置相机默认值

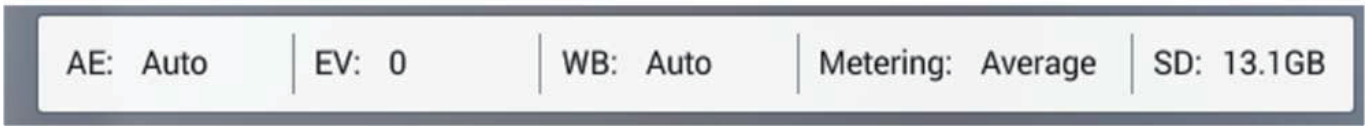
点击“重置”，即可将相机恢复至出厂设置。

Micro SD卡

点击“格式化”，将格式化Micro SD卡内的所有信息。
警告 启用此功能，Micro SD卡内存储的所有数据都将被清除，且不可恢复。

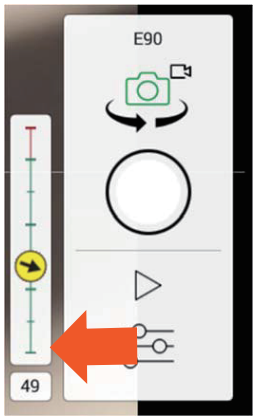
相机信息栏

相机信息栏位于ST16S遥控器顶部，用于显示当前相机参数，包括：自动曝光，曝光值，白平衡，测光模式，照片/视频分辨率，MicroSD卡内剩余内存。
提示：如相机内未插入SD卡，剩余内存一栏将显示为空。



用户可以直接点击相机信息栏上显示的相机参数设置具体参数，或到相机设置菜单进行参数设置。

云台指示器

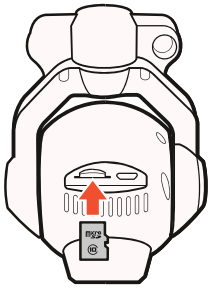


云台指示器位于相机控制板左侧。俯仰指示器显示相机当前俯仰角度。绿色部分表示常用俯仰范围：0度（水平）至90度（竖直向下）。
红色部分表示水平以上俯仰范围。
云台最大上仰角度为15度。
云台指示器下方将显示具体的俯仰角度，云台指示器上的圆形转盘将显示（云台相对于H520的）水平转动角度。
黄色圆盘中的黑色箭头指示云台的水平角度，当箭头指向上方时，表明云台与H520飞机在水平方向上保持一致，当箭头方向指向下方时，表明云台在水平方向上背对H520飞机。

CGOET云台相机

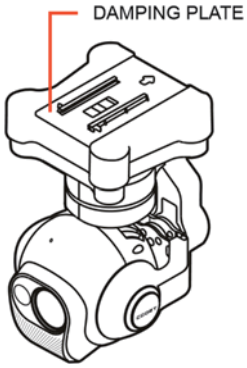
CGOET是一款挂载在H520上使用的三轴自稳云台相机。集红外热成像镜头与可见光镜头于一体，能同时捕捉红外影像和可见光影像。CGOET云台相机满足对热成像技术有需求的用户，可被广泛应用于专业、商用和公共服务等多个领域。

安装SD卡



注意：启用CGOET云台相机之前，请提前插入SD卡。
步骤一）将一张空白的SD卡按照箭头指示方向插入卡槽；
步骤二） SD卡完全插入时将与卡槽完全吻合。取出SD卡时，手指轻按卡身边缘，向里推进，SD卡将自行弹出。

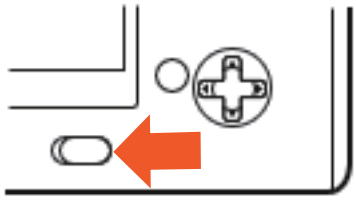
将CGOET挂载到H520上

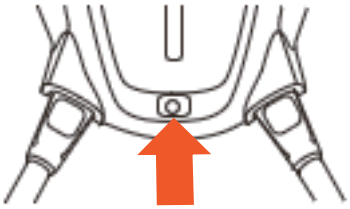


步骤一）将H520的机头朝向用户放置。
步骤二）按照云台顶部箭头指示方向，将云台减振板滑到H520底部；
注意：请按照云台顶部箭头方向安装CGOET云台相机。
注意：向里推进云台，确保云台卡紧到位。

绑定云台相机

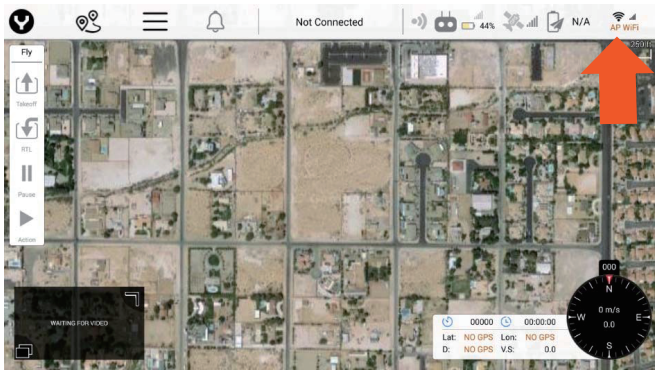
步骤一）首先打开ST16S遥控器，接着打开H520；
注意：为确保使用安全，请先打开ST16S遥控器（或其它遥控设备），再打开飞机。

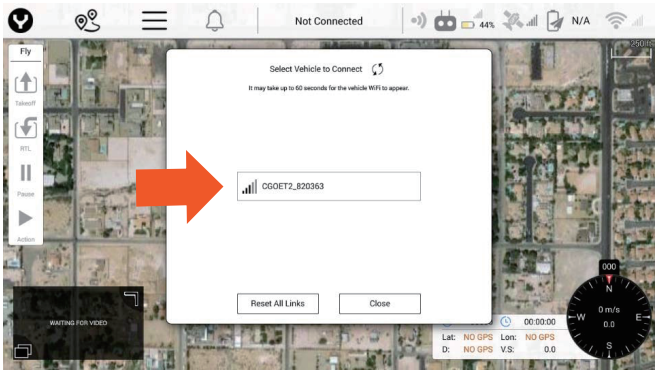




将ST16S与CGOET、H520绑定

步骤一）轻触屏幕右上角的“Wi-Fi”图标，弹出连接窗口；
步骤二）选择当前所搭载的相机的Wi-Fi SSID。
步骤三）输入密码“1234567890”，点击确定；
步骤四）ST16S进入绑定状态后，DataPilot™的界面上方会显示绿色的进度条，当进度条满格时，H520将发出提示音，表明绑定成功，此时，ST16S屏幕上出现被拍摄的画面。



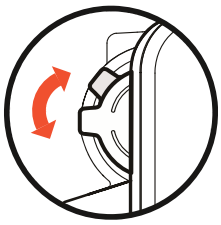


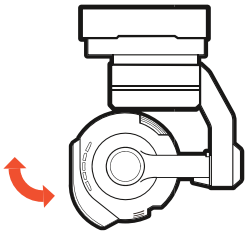
相机控制

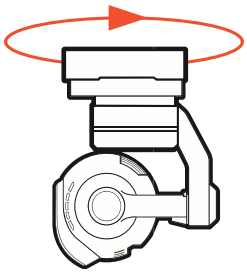
云台相机俯仰控制

使用ST16S遥控器左侧的俯仰控制滚轮控制云台俯仰。俯仰控制范围为-90°至+15°。

俯仰控制滚轮







云台相机水平控制

ST16S遥控器上有云台水平控制开关S2。

当开关处于顶部时，云台相机处于跟随模式，此时，云台相机跟随飞机的移动进行水平转动，遥控器无法控制云台相机的水平转动。

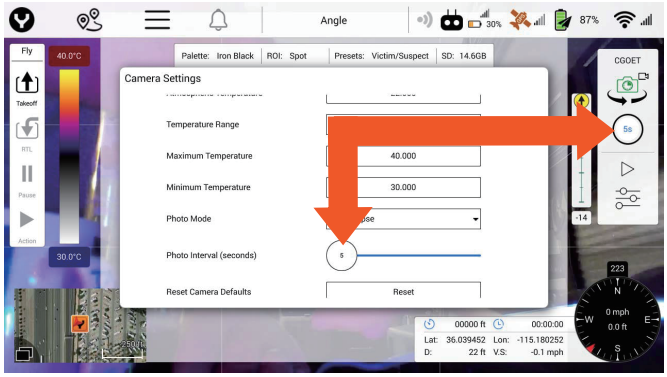
当开关处于中间位置时，云台相机处于跟随---水平可控模式，云台相机在跟随飞机的移动进行水平转动的同时，用户也可通过K1旋钮来控制云台相机的水平转动。

当开关处于底部位置时，云台相机处于全向模式，此时，云台相机不能跟随飞机的移动水平转动，用户可通过K1旋钮控制云台相机的水平转动。

拍照和录像

拍照

按下ST16S遥控器左下角的按键，ST16S遥控器将发出一声快门声。每次拍照时，CGOET云台相机前方的LED指示灯蓝灯闪烁一次。每张照片的拍摄时间间隔大约为1-2秒。点击相机控制板中的设置图标，可以设置自动拍摄间隔，间隔范围为5至60秒。（例如，如果将拍摄间隔设置为20秒，那么相机每隔20秒将自动拍摄一张照片），另外，时间间隔会在拍照按钮上显示。



录像

点击ST16S遥控器右下角的按键。每次开始/结束录制视频时，ST16S遥控器将发出提示音。录制视频过程中，CGOET前端的LED指示灯蓝绿交替闪烁。

不论ST16S上显示的哪种格式的视频图像，红外和可见光这两种格式的视频都将被储存在存储卡中，并可通过视频编辑软件同时查看。

CGOET的录像画质是1920x1080，30pfs（可见光镜头）。

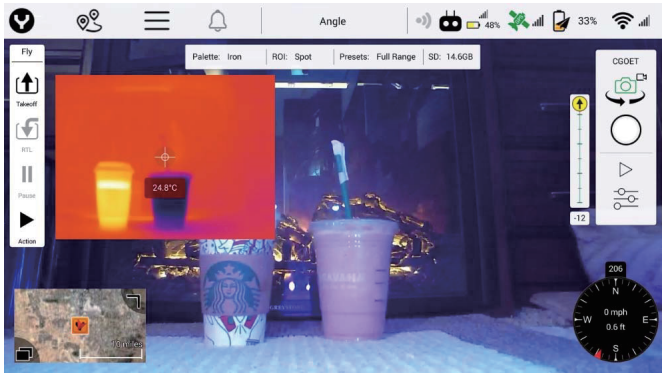
警示：请在拍照前停止录像。拍照模式下，每张照片的拍摄时间间隔大约是1-2秒，分辨率是1920x1080。

注意：关闭飞机或云台相机之前，请先停止录制视频，避免数据丢失。如果在停止录制视频之前，飞机或云台相机意外关闭，取出SD卡并重新插入，重启系统。等待约20秒后，相机LED灯绿灯常亮，表示最新的视频文件成功恢复。

注意：照片和录像均储存在相机SD卡中。

相机参数设置

用户可以通过ST16S遥控器调节相机参数设置。点击屏幕右侧的设置图标，有四种图像模式供用户选择：



1）“分离”：点击菜单中“分离”选项，可见光图像和红外图像将分别显示在屏幕上。红外图像将显示在屏幕左上角。其中心位置将显示红外镜头所测的中心点温度。

2）“融合”：点击菜单中“融合”选项，可见光图像和红外图像将重叠出现在屏幕上，红外图像的中心位置会显示红外镜头所测的中心点温度。

3）“红外”：点击菜单中“红外”选项，屏幕上只显示红外图像。红外图像的中心位置会显示红外镜头所测的中心点温度。

4）“可见光”：点击“可见光”选项，屏幕上只显示可见光图像。

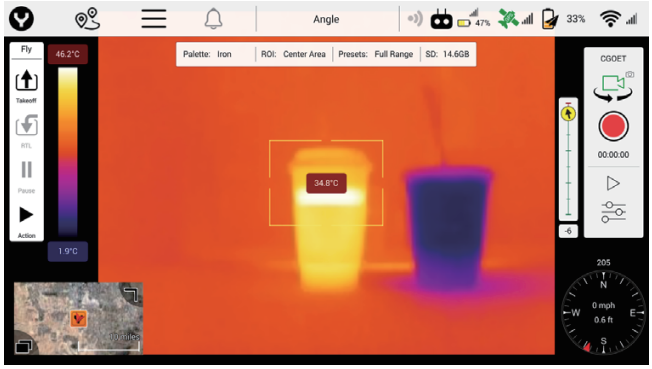
其它设置

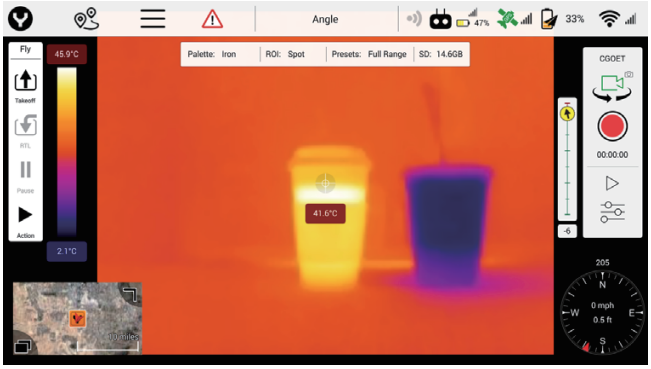
用户可根据自身需求手动调节CGOET的参数设置，若需重置相机参数，选择重置，即可清除所有的用户设置值。

兴趣区域: 点击设置菜单中的“兴趣区域”，可选择“中心点”和“中心区域”。

下作图中，兴趣区域为杯子周围的环境温度。

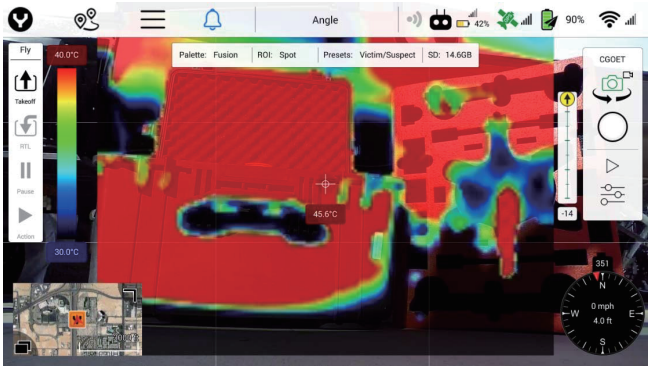
右图显示为中心点温度，屏幕上将显示中心点的温度。以上两个示例中，温度有略微差别。





透明度调节: 用户可通过此设置调节红外图像的不透明度（只能在“融合”模式下使用），突出图像细节，CGOET本身是一款用于探测的热成像相机，也可作为红外相机使用，使得用户在读取被拍摄物体温度信息的同时更容易识别出被拍摄物体。在低照度环境下，建议将不透明度调至70%以下；在明亮环境下，建议将不透明度范围调至75%-85%之间。

场景预设: CGOET的红外相机系统中，有几个常用的预设场景，能够应用于不同的场景，可供新用户在修改参数时进行参考。

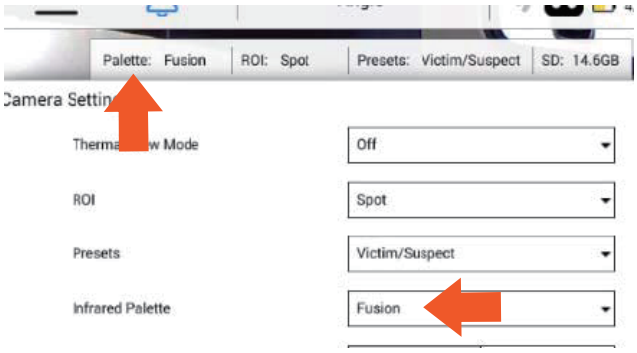


此图中，热成像不透明度设置为85%，细节可见。

热成像显示调色板: CGOET有多种调色板可供选择，适用于不同的温度范围。用户可根据自身喜好进行选择，建议用户尝试使用各种调色板。用户当前所选的调色板将显示在界面顶部的信息栏中。

色彩显示范围锁定:

用户可手动设定最高温和最低温，“自动模式”是默认模式。切换至手动模式后，屏幕右侧出现“锁定”选项。



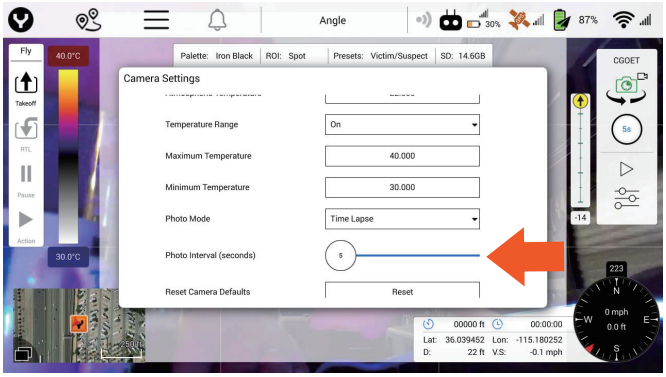
自动校准: 自动校准温度以适应当前环境。

大气温度值设定: 手动设置大气温度值（发射率和大气传输），“自动模式”是默认模式。

测温范围: 用户可根据不同领域的需求来设置最高温和最低温。

最小/最大调整区域: 用户可在此区域手动设置最高温和最低温的参数值。

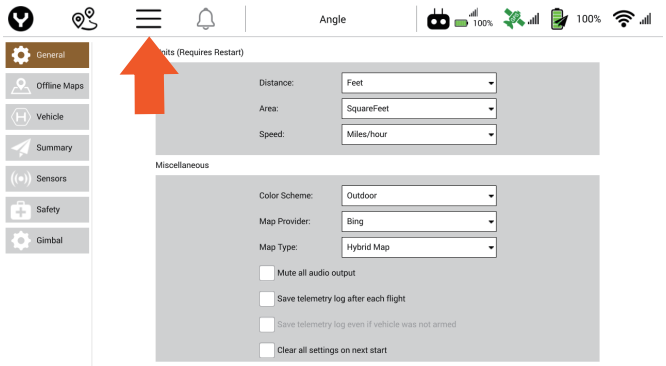
重置相机默认值:选择此选项重置相机至出厂设置。



Micro SD卡格式化:
选择此选项将格式化CGOET中的Micro SD卡,使用此功能可确保CGOET完成正常的SD卡格式化,同时,不会影响ST16S中的SD卡存储。

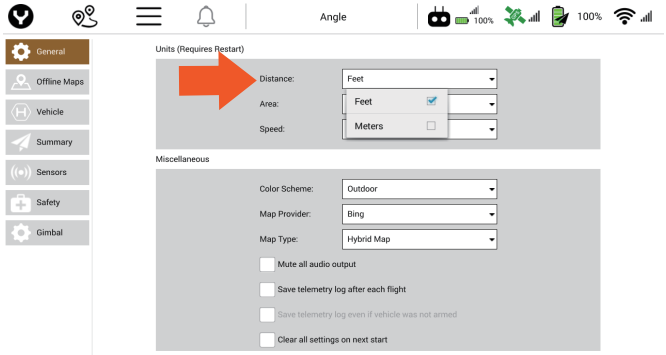
通用设置菜单

"通用设置菜单"位于ST16S屏幕左上方。在H520起飞前,用户可通过"通用设置菜单"更改H520和ST16S的设置。首次启动DataPilot™应用程序时,系统会自动升级这些设置,用户可以根据自身需要,在"单位设置"中选择合适的单位。用户也可随时通过"通用设置菜单"更改原本的设定。

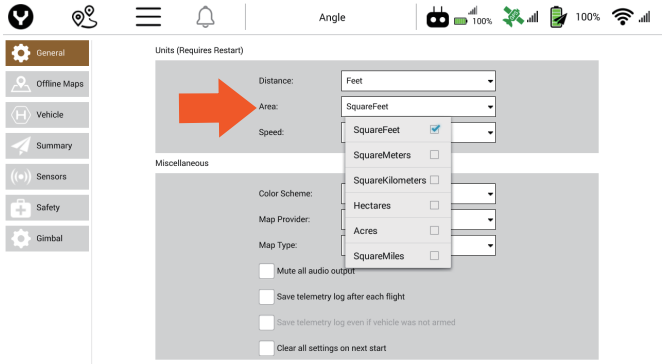


通用设置
通用设置菜单包括单位设置、其它设置及H520飞机LED灯设置。

单位设置
需重新启动DataPilot才可切换单位。
注意:切换单位后需关闭并重新启动DataPilot。

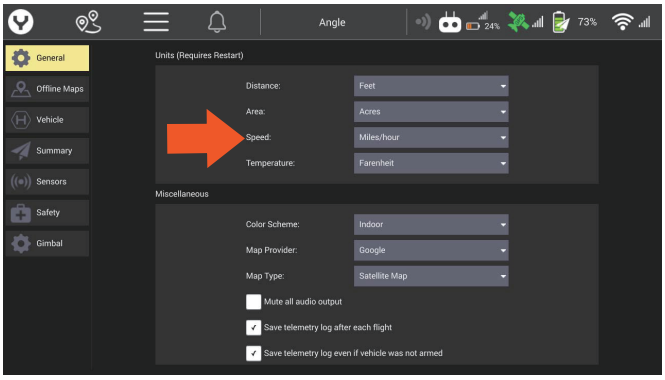


距离
用户可选择以英尺或米为单位显示距离。



面积
系统设有以下面积单位可供选择:

- 平方英尺
- 公顷
- 平方米
- 英亩
- 平方千米
- 平方英里



速度
系统设有以下速度单位可供选择:

- 英尺/秒
- 千米/小时
- 米/秒
- 节
- 英里 / 小时

温度设置
通过温度设置选项,用户可以选择CGOET相机的温度显示单位:摄氏度或者华氏度。

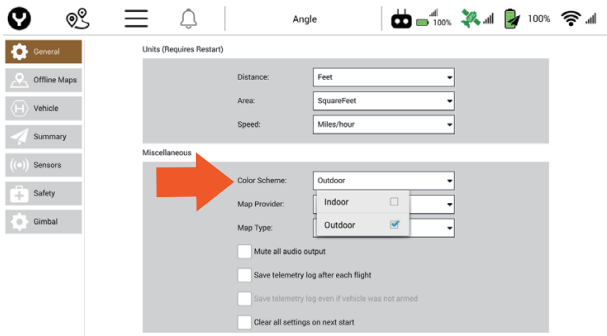
其它设置

用户可以通过其它设置菜单更改ST16S地面站和H520飞机的以下设置：配色方案，地图提供商，地图类型，静音模式，保存飞行日志的相关设置，格式化设置，电池低电提示和默认任务高度。

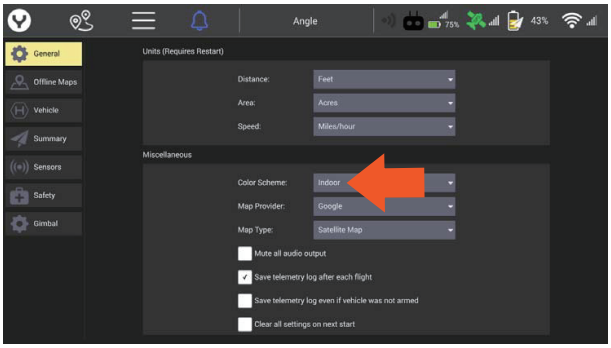
自定义皮肤

系统设有以下皮肤背景可选：
室内（深色背景）
室外（浅色背景）

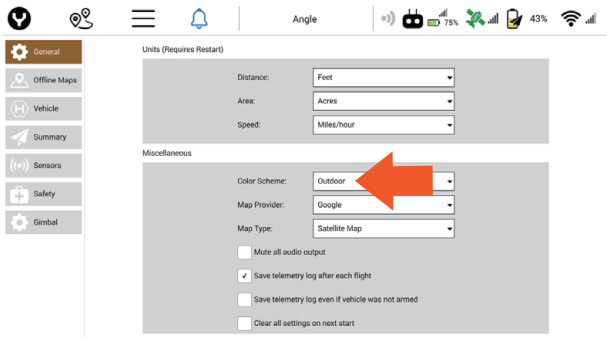
使室外模式时，用户在室外也能清楚看到屏上数据。
注意：“室外”浏览模式将消耗更多电量。



“室内”浏览模式



“室外”浏览模式

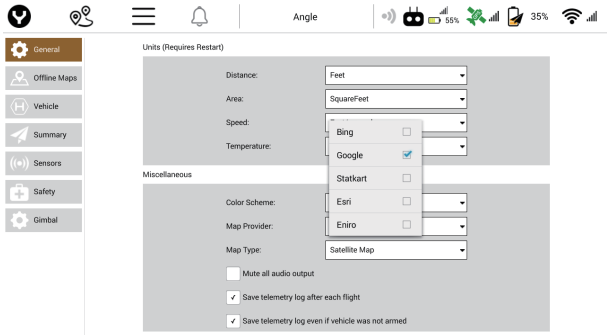


地图提供商

系统设有以下地图供应商可选：必应、谷歌、Statkart、Eniro或者 Esri。

地图类型

系统设有以下地图类型可选：街景地图，卫星地图和地形图。



静音模式

启用静音模式，ST16S地面站将关闭所有音频声音，弹出的警告和建议信息也将没有提示音。此模式适用于野外拍摄或在需保持安静的工作环境使用。

飞机飞行时，保存遥测日志

此功能默认打开。打开此选项卡，可记录飞行数据。关闭此选项卡，将关闭ST16S存储飞行日志的功能以便节省内存和带宽。考虑到意外事件发生的可能，建议启用此项功能，方便服务人员读取飞行数据以判断事故的发生成因：系统错误或是操作失误。请参考当地飞行规定或者产品使用说明。

飞机尚未起飞，亦可保存飞行日志

打开此选项卡，一旦飞机开机并与 ST16S绑定，系统将自动存储飞行日志。关闭此选项卡，H520马达启动后，才可存储飞行日志。飞行日志保存于 ST16S的内部存储中，可通过点击飞机设置下的“导出数据”查看。

下次使用前清除所有数据

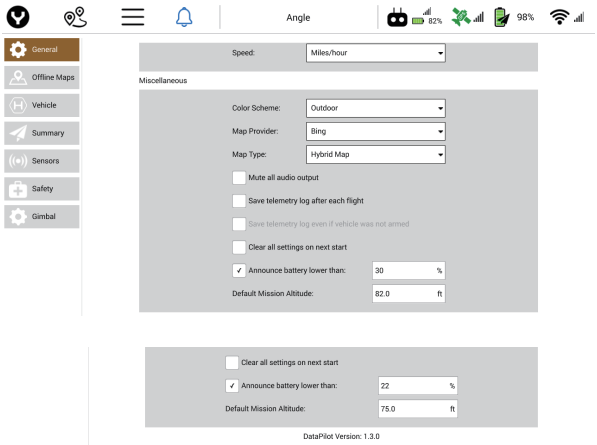
启用此功能，可在下次使用前，将H520飞机和ST16S地面站恢复出厂设置。一旦启用此选项，系统将清除先前所有设置，并自动重启，恢复默认设置。

低电提示

此模式用于设置触发低电警报的最低电池电量值。Yuneec建议使用系统默认值。

默认任务高度

在此功能下，用户可以为任务规划模式设置默认航点高度和勘测网格任务高度。输入所需的默认高度值即可完成设置。在执行任务规划期间，若用户未给特定航点设置单独的飞行高度，系统将使用默认高度值作为航点高度。



DataPilot 版本

用户可在此选项卡下查看当前安装的 DataPilot 版本。我们建议安装最新固件版本，以便H520和 ST16S地面站能够发挥正常性能。用户可通过UpdatePilot 或者到Yuneec 官网手动升级。

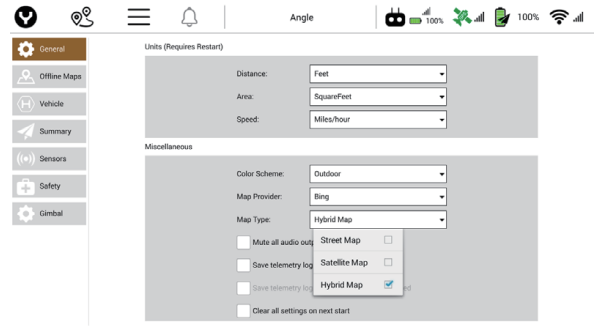
离线地图

用户可通过下载离线地图缓存任务区域对应的地图。下载离线地图需WiFi连接至网络，访问地图提供商服务器。下载离线地图允许用户在任务模式下使用地图图块，目测任务飞行区域的位置。建议用户在办公室或家里下载离线地图，也可通过手机或设备的热点下载离线地图。

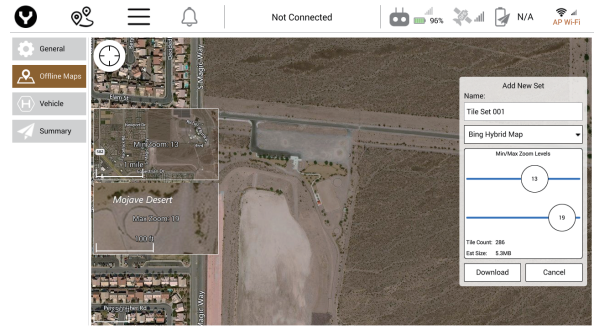
增加新设置

点击“增加新设置”图标（确保ST16S接入无线网络）。点击并拖动地图至任务区域（由于互联网连接速度与区域大小不同，地图可能在几分钟后出现）。重设地图图块的大小可通过双指按住屏幕对向移动。屏幕左上角的缩略图显示最小及最大缩放比例。用户可自定义地图图块名称。使用下拉式菜单，用户能在如下地图中进行选择：

- 谷歌街道地图
- 谷歌卫星地图
- 谷歌地形图
- 必应街道地图
- 必应卫星地图
- 必应混合地图
- Esri街道地图
- Esri卫星地图
- Esri地形地图
- Mapbox地图
- Statkart
- Statkart 地形地图
- Eniro
- Eniro 地形地图



用户可以通过滑块自动调节缩放地图比例。图块数量表示下载到ST16S的地图图块数量。占用空间表示地图图块的占用内存。获得地图图块后，点击“下载”按钮，开始缓存地图；如取消“新图块设置”，点击“取消”按钮。



默认缓存设置

使用“默认缓存设置”菜单观察ST16S最新存储的图块。用户可以通过两只手指实现地图的放大及缩小。

注意：如果地图运行缓慢或无法保存，请确认存储空间是否不足。

选项设置

点击菜单选项，对离线地图的以下内容进行设置：

•最大缓存磁盘空间

使用地图时利用缓存图块设置最大磁盘空间。默认设定为1024MB.

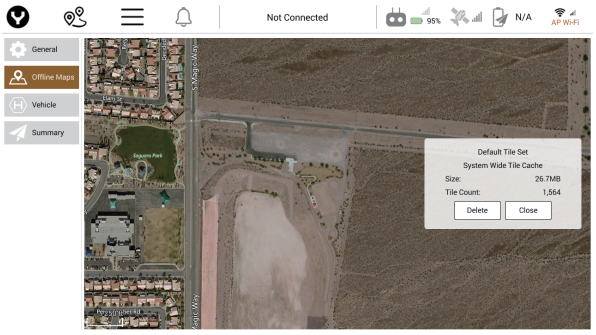
•最大缓存存储空间

使用地图时利用缓存图块设置最大运行内存占用空间。默认设定为16MB

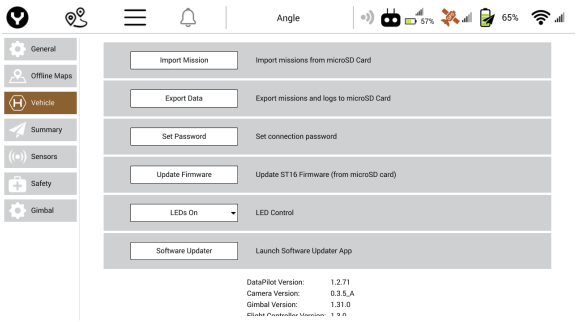
•Mapbox 许可图标

用户可以进入Mapbox图标，下载Mapbox地图图块设置。免费注册Mapbox 图标

请点击此链接：http://www.mapbox.com/signup



飞机设备



导入任务

用户可通过SD卡实现飞行任务迁移，任务从SD卡转移至ST16S；桌面版DataPilot可实现离线任务规划，编辑并导入ST16S，预设飞行任务。

导出数据

用户可导出飞行任务数据，获取飞机记录信息，实现对任务数据的高效管理。

手动绑定

没有安装相机时，用户可手动绑定ST16S和H520。开启H520，点击“手动绑定”，上下翻转H520，H520所有LED灯黄灯闪烁。此时，在弹出的界面里点击“绑定”，ST16S与H520绑定完成。将H520倒置，拨动起落架控制开关，若可以收起起落架，则绑定成功。

注意：H520在手动绑定模式下不能为ST16S提供数据。用户不能检查GPS、电池状况等。

设置密码（只有E90可以进行设置密码）

用户或IT部门可通过设置密码功能更改飞机与相机的连接密码。点击“设置密码”图标，打开更改密码界面。输入新密码（8到20个字符之间），再重新输入密码，然后点击“确认”完成新密码设置。使用新密码时，务必重启飞机，重新连接。

重要提示：建议用户每次软件/固件更新后，重新校准飞机，以确保飞机安全。

升级固件

用户可通过“更新固件”升级ST16S系统固件，系统更新压缩包必须保存在SD卡根目录下。

用户可使用UpdatePilot™ 或者SD卡对飞机、相机、云台进行升级，Yuneec建议使用UpdatePilot™升级。

使用UpdatePilot™升级

将云台相机安装在飞机上，再开启飞机和遥控器。然后，在遥控器安卓界面中打开UpdatePilot应用软件，根据此应用的提示进行固件升级操作。升级时需连接互联网和相机WiFi。

使用SD卡升级

根据以下步骤进行固件升级操作：

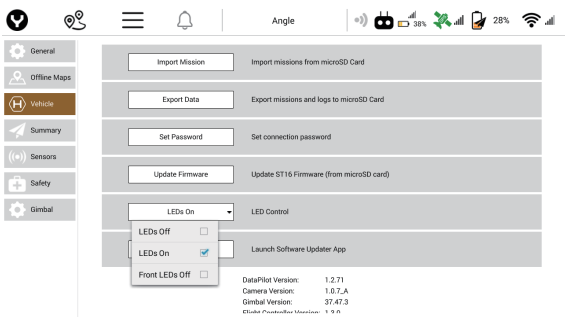
1. 从http://commercial.yuneec.com/comm-downloads-h520网站下载固件并拷贝到SD卡中。
2. 将云台相机安装在飞机上，再把SD卡插入相机中。
3. 开启飞机，让其自动引导固件升级。在升级过程中飞机可能会出现如下状况：相机指示灯紫色闪烁、机臂马达灯异常闪烁或飞机自行重启，以上均属正常现象。
4. 待相机指示灯绿色常亮，机臂马达灯正常闪烁或飞机自启后，表示相机、云台、飞机升级完成。
5. 升级完成后，若飞机挂载的是E50和CGOET，请重启飞机；若飞机挂载的是E90，则不需重启。

提示：

1. 建议在任何一次升级后重新校准飞机。
2. 整个升级过程将持续5至6分钟。
3. 升级过程中请勿触动飞机、相机及插拔SD卡。
4. 确保飞机电量不能低于50%。

LED灯控制

用户可通过该选项对LED灯的启动/关闭进行设置，可以选择“开启所有LED灯”、“关闭前向LED灯”、或“关闭所有LED灯”。当点击“关闭前向LED灯”时，即可关闭机头左右两边的LED灯，可以防止相机拍摄时受到前向LED灯光线的干扰。



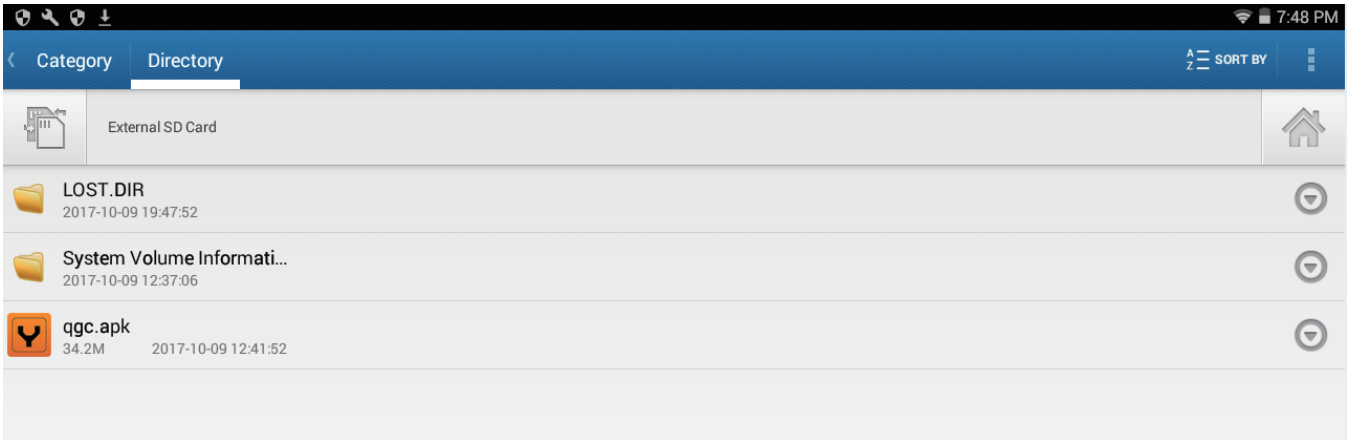
软件更新(UPDATEPILOT™)

点击“软件更新”按钮，Yuneec UpdatePilot应用程序将会启动，并连接至上次已经连接过的WiFi。如果飞机未被注册，UpdatePilot应用程序会弹出对话框，询问用户是否需要对飞机进行注册。

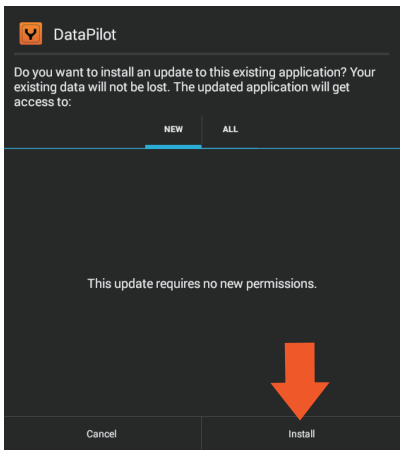
点击该应用程序中的大圆形按钮，可以检查升级进程。这是升级H520 Autopilot、DataPilot™软件及挂载相机、云台的最有效方法。但是，用户也可能希望手动升级各个部件。手动升级软件的方法如下：

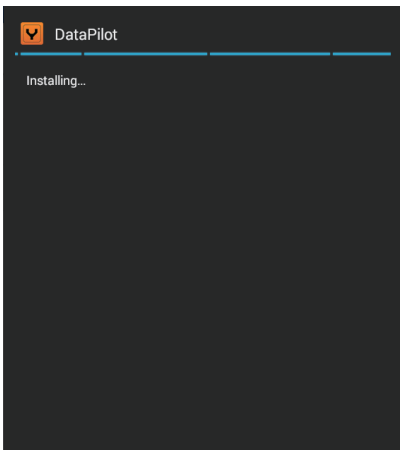
通过ST16S上的SD卡端口更新DataPilot™ 。用户可从Yuneec官网下载DataPilot™应用程序并储存在SD卡中，然后将SD卡插入ST16S中。

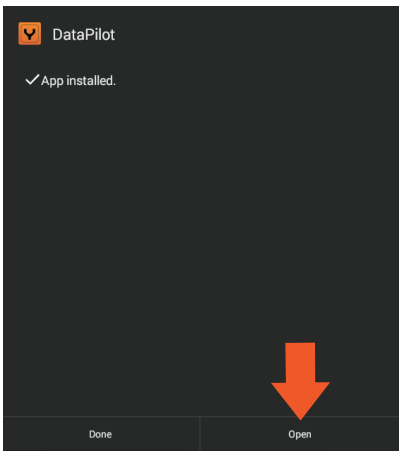
在ST16S设置操控栏中，浏览“文件管理器|外置SD卡”，并定位DataPilot™安装图标。



点击“安装”选项，DataPilot™将会更新。在更新之后，无需重启ST16S。







版本

点击“飞机”菜单选项，界面将弹出对话框，显示以下固件的当前版本号：DataPilot， 相机，云台和飞控。建议安装这些固件的最新版本，以确保正常使用H520和ST16S。

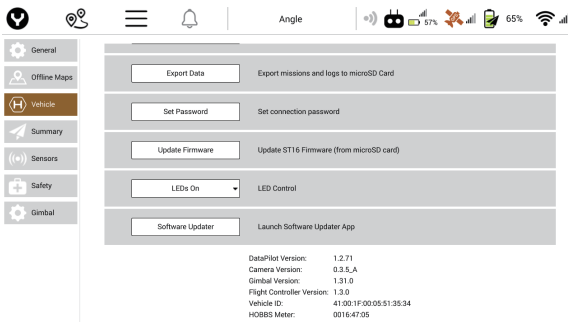
飞机ID

飞机ID由8组十六进制数字和冒号组成，连接后显示。

如xx:xx:xx:xx:yy:yy:yy:yy

飞机ID在升级、安全操作和OTA升级时使用。

在版本对话框的底部可以看到霍布斯计时表，它表示飞机总的飞行时长。飞机进行维修时，可以将计时表作为参考。霍布斯计时表通常用于航空领域设备，用于测量飞机的飞行时长。



飞机概况

传感器

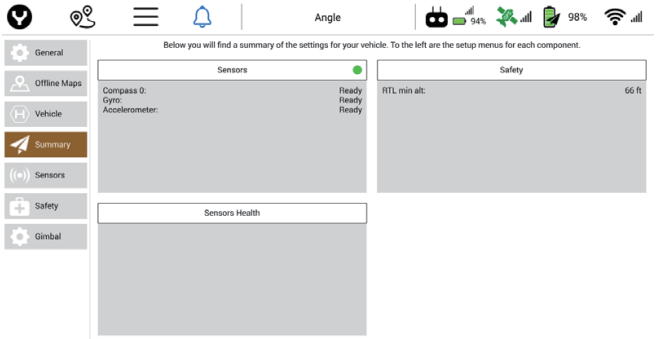
“传感器”窗口显示地磁和加速计的状态。“已准备"状态（绿点）显示H520准备运行。“失败"状态（红点）显示相关传感器需要校准（请查阅校准章节获得更多信息）。

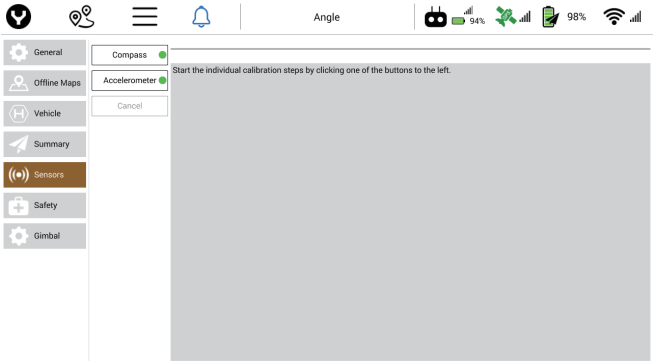
安全

“安全”窗口显示一键返航最小高度设置。Yuneec建议检查每个新飞行点的最小高度，确保安全操作。

传感器状态

注意：每当在不同地点使用H520，且距离上个校准地点8000米或以上时，我们都建议重新对飞机进行校准。





传感器

地磁

地磁旁的绿色点表明H520已完成地磁校准。红点表明地磁需要校准。

加速计

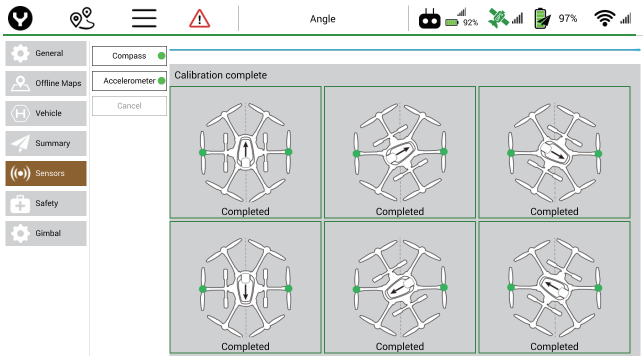
加速计旁的绿色点表明H520已完成加速计校准。红点表明加速计需要校准。

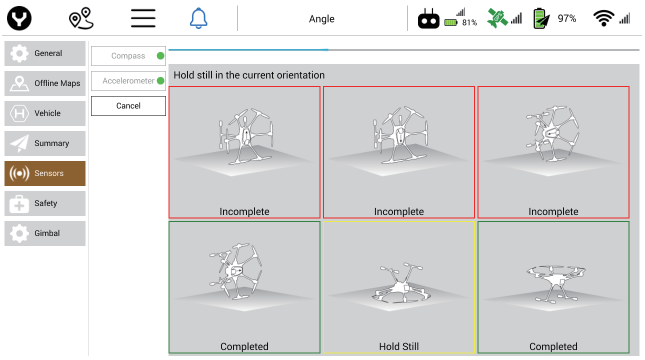
校准

地磁校准

点击“地磁”按键，再点击确认右边对话框中出现的“OK”按钮，界面出现有6个图形的方框，每个方框都对应一个校准步骤。按照方框中绿点的指示，拿起H520的两个机臂，尽可能的握向机臂关节点，再按照方框中橘色箭头指示的方向旋转H520，直到H520发出哔哔声。方框中的箭头用于指示H520的机头（机头前方有两个声呐指示孔）。依次按照其他方框中橘色箭头指示的方向，重复旋转动作，直到校准步骤全部完成。如果校准成功，系统会回到传感器设置菜单界面，“地磁”设置旁显示绿点；如果校准失败，让飞机远离附近金属物体，重新进行校准。

注意：如果H520所有机臂灯红色闪烁，则地磁校准失败，请注意校准的过程中飞机摆放是否水平或垂直，校准的过程中飞机是否静置，并且确保飞机远离附近任何金属物体，然后再次校准。





加速计校准

点击“加速计”按键，在屏幕右上方点击“OK”。如图所示放置H520，每个方框表示加速计校准的步骤，每一个步骤过后，H520会发出声音，方框跳转到下一个步骤。完成校准后，“加速计”设置旁出现绿色点。

注意：如果H520所有机臂灯红色闪烁，则校准失败，请将飞机远离附近任何金属物体，再次校准。

安全

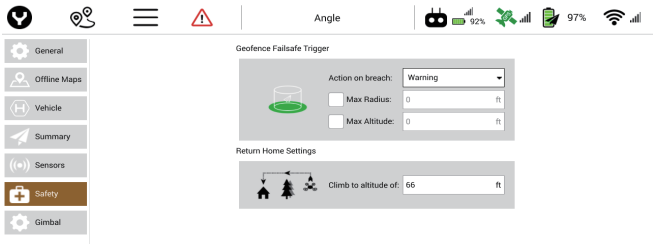
电子围栏安全设置

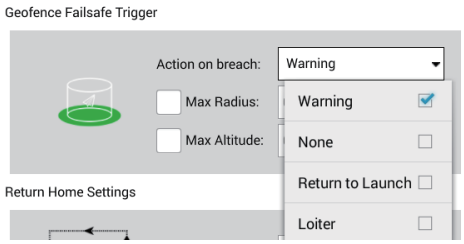
围栏提示

使用“围栏提示”下拉菜单，用户可以调节如下反馈方式。

· 警示 — 触碰电子围栏时，会发出警告。
· 无 — 触碰电子围栏时，不会发出警告。
· 一键返航 — 触碰电子围栏，H520会返回起飞点。
· 盘旋—触碰电子围栏时，H520会悬停。用户可在飞机飞离电子围栏界限后，手动继续飞行。

此功能下，警示和悬停是最常见的设置。请咨询当地政策或飞行机构，确定触碰电子围栏后的必要举措。





最大半径

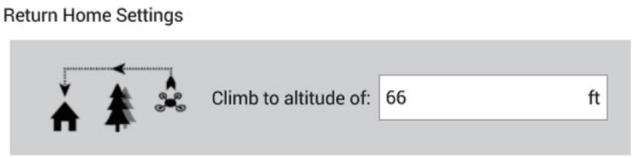
相对起飞点，设置电子围栏最大活动半径。

最高高度

相对起飞点，设置电子围栏最大活动高度。

返航设置

用户可在“一键返航”设置菜单中设置H520一键返航时的高度，此设置有助于飞机在返航途中避障。



云台

云台校准

建议用户初次使用及更新固件时校准所有云台。将飞机静置放在水平地面，点击屏幕下方“开始云台校准”按键，云台将会开始自动校准。完成这一步骤仅需几分钟。

提示！如果云台校准失效，请轻触云台确认是否可以继续使用。除此之外，可重启程序。

自动飞行模式

H520为自动飞行、扫描、测绘、测量及其它稳定飞行模式而设计，用于高精度图像采集和后期处理准备。自动飞行具有多种功能。

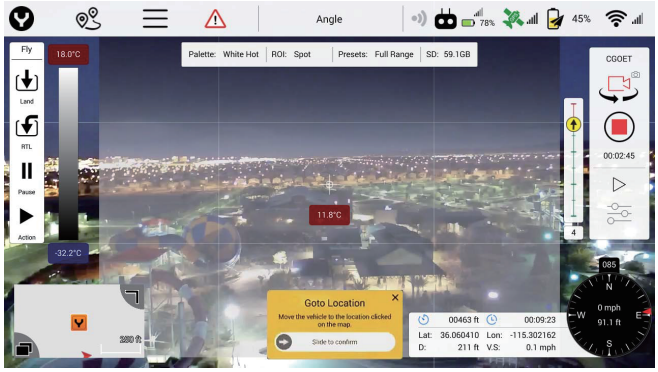
飞到指定位置

“飞到指定位置”是H520最基本的自动化功能。飞机起飞后，点击屏幕地图上的一个点，将会打开一个滑动窗口。将控制滑块滑至右边，飞机将会飞到那个点的位置。

提示！

在飞行前请检查飞行区域周围的环境，以避免障碍物。缓存地图为用户查看飞机的飞行方向提供了清晰的视觉画面。

在这种情况下，飞机必须在飞到指定位置时停止。此时，移动控制摇杆，飞机会立即响应控制指令。



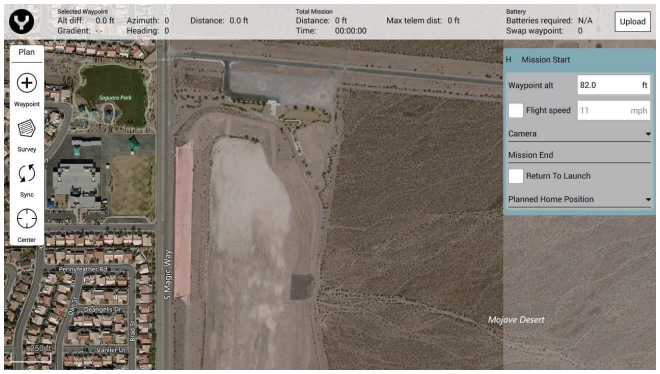
任务模式

在DataPilot界面顶部点击“航点”图标，进入任务模式。打开“规划”窗口，用户可以在电脑、ST16S和飞机上创建航点任务、勘测任务、存储/再现任务及同步任务，并在ST16S上围绕指定点展开任务。

屏幕上显示出缓存在ST-16S里的地图（请查看通用/地图屏幕选项），即可进行任务规划。

航点序号

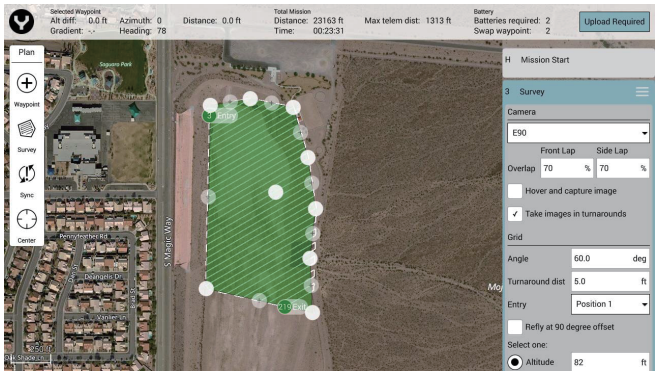
任务包含任务指令，例如在某航点处开始拍照或停止拍照。每一个指示器代表一个航点，且标有数字。每增加一个航点，航点序号随之增加一个。为了在多功能显示下展示流畅的地图视野，航点数量不会在“勘测模式”下显示。但是，勘测模式即航点模式，使用DataPilot预先设置任务参数，确保画面流畅，航线精确。



勘测模式

用户可通过勘测模式快速地在理想区域设置勘测方格。选择一个勘测方格任务，在计划面板下，点击“勘测”图标。屏幕中心的地图上出现一块绿色勘测方格。在地图上移动勘测方格，拖住勘测方格中心的白点。点击和拖拽勘测外围的白点可以改变勘测方格的大小。点击“+”点时，用户能在勘测边缘增加更多的白色点来布局航线。

注意：首个设定的航点为默认的起飞航点。新增航点，请点击地图上的其它位置。继续点击地图，直到完成理想任务航线。



H点位置

离线规划航线时，即在不知道飞机位置的情况下，H点会自动设置在偏离第一个规划航点的位置。点击该航点并将其拖动到一个新的位置，H点位置会随之改变。起飞过程中，H点会被重置为飞机的位置，但H点位置在离线状态不会被保存。

调整任务参数

使用任务规划窗口右侧的菜单来调整任务等级参数。

全局设置

全局设置中，用户可调整全局任务的高度、飞行速度、相机选项和任务结束。

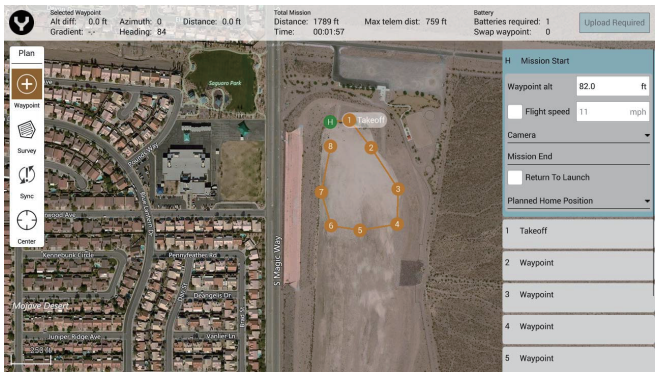
· 航点高度—系统提供默认高度，用户也可自定义高度设置。

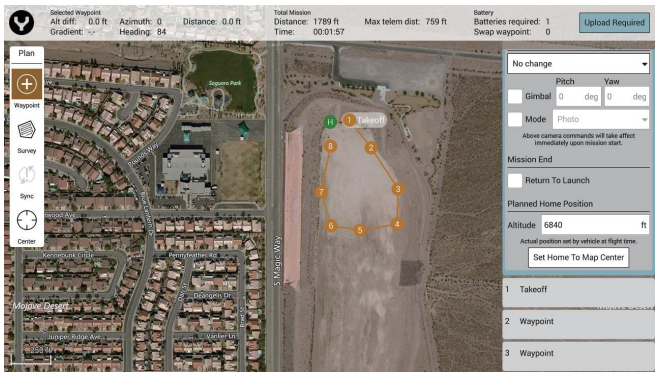
提示：在勘测任务中以地面分辨率或高度设置来定义飞行高度，其全局设置高度不会改变勘测任务的高度。

· 飞行速度—将整个规划任务的飞行速度设置为默认值。

提示：全局设置飞行速度可以改变总体的速度值，用户也可单独设置子项目速度。

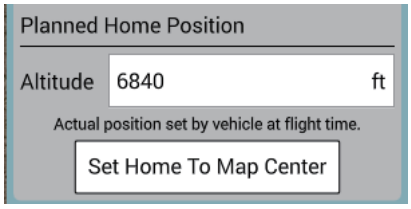
提示：飞行速度是拍摄高清数字正射影像图的重要考虑因素。理想状态下，飞行速度是4米每秒，此时不受高度影响。如果每8米拍摄一张照片，相机每两秒就能捕捉一张图像。高速可能会导致图像模糊，画面不流畅。





任务结束

● 返航模式—任务结束时自动返航。该模式可使H520飞机返回至起飞点位置。



设置起飞点

● 高度—设置起飞点的海拔高度。连接至飞机时，此高度将会变为实际的飞机高度。
● 设置H点为地图中心—将H点设置为当前地图显示的中心。

起飞航点

起飞航点指设置在航点模块中的第一个航点。起飞航点将会驱动飞机飞到指定的起飞点，然后转到第一个任务航点。
● 高度—自定义起飞高度。确定在这个高度上没有树木、电线、电线杆或其它可能会干扰航点路径或勘测飞行的垂直障碍物。

航点

航点是指地图上显示任务规划飞行检测点的位置。通过航点设置，H520可以在每一个航点执行不同的操作。用户可根据需求设置多个航点来完成任务。每个航点可以有不同的高度、相机设置、云台设置或速度，也可设置飞机悬停在某航点，同时相机拍照（目的是使图像稳定、质量更高）。
●如需选择一个航点，请点击该航点图标，或点击右边菜单上的航点序号。选中的航点的选项菜单将被打开，可通过该菜单调整航点选项。
● 如需删除一个航点，请在右边菜单上选择该航点，再点击“选项”图标，然后点击“删除”。
●如需在某一航点后面增加航点或勘测网格，点击该航点，再点击“选项”图标，然后点击“插入航点”或“插入勘测任务”。

航点设置

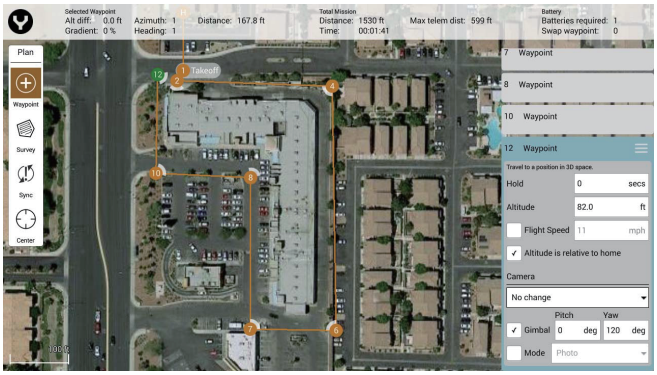
●等待— 点击航点设置中的等待框，飞机将会飞至航点处并在指示的时间内悬停。指示时间过后，飞机将会飞到下一个航点处。
●高度— 在选项内设置所选航点的高度。飞机到达所选航点后，将会飞往预设的高度。
注意：请确保航点附近无障碍物。
●飞行速度— 设置从当前航点飞至下一航点的飞行速度。例如：从航点3飞到航点4需要增加7.62米的高度，就在航点3的任务高度上增加7.62米，这样飞机将会在航点3上增加7.62米之后再飞到航点4。
●高度相对于返航点— 指示当前所选航点的高度，是相对于返航/起飞点的离地高度。通过勾选此选项，当前航点的所有高度计算将通过添加离地高度到海拔高度来进行。
例如：返航点是在海拔579.12米的绝对高度上，任务则会设置在22.86米的高度，DataPilot™将会自动把任务飞行高度计算为海拔1601.98米。

相机

操作

●无—相机保持当前设置。
●拍照—在设置的航点位置拍照。

●按时间拍照—按照设置的时间间隔连续拍照。
●按距离拍照—按照设置的距离间隔连续拍照。
●停止拍照—停止拍照。
●开始录像—开始录像。
●停止录像—停止录像。
●云台—在当前所选的航点处设置相机俯仰角度和水平转动角度。俯仰角度数值可选范围
为0(镜头水平向前)至90(镜头垂直向下),水平转动角度数值可选范围为-180(机身
中心线左侧)至180(机身中心线右侧)。



相机位置是相对于H520的机头朝前飞行方向,并由四分之一大小的白色圆形指示器显示。航点任务飞行期间,用户可决定相机的视角。
提示:勘测时相机总是垂直向下拍照。

模式

相机模式的设置选项有拍照、录像、勘测。
●拍照—设置相机为拍照模式
●录像—设置相机为录像模式
●勘测—设置相机为勘测模式,即带有自动曝光和原始色彩模式的任务模式。

勘测模式

用户可通过勘测任务在某区域进行自动飞行及采集图片信息。勘测模式可对目标区域进行拍照或录像等,支持直线网格或交叉线网格。直线网格是在剪草机模式中创建一个穿过目标区域的单向通道;交叉线网格创建垂直于之前单向通道的第二个通道。此功能有利于区域覆盖扫描时完成3D建模。
注意:不支持凹多边形区域,请使用凸多边形区域。如果在凹面区域存在障碍物,请确保高度足够避开障碍物。

勘测网格菜单设置

●相机—选择当前已安装在H520上的相机。
●手动网格—无任何相机参数,用户可自定义勘测任务中测量网格线和角度的间距。
此功能有利于低空或高空飞行。
●自定义相机网格—适用于特定的用户个人相机参数设置。用户可以通过设置高度和
宽度来调整传感器大小,并通过设置相机的像素和焦距来调整图像的大小。最适合用于
非标准相机或CGO系列相机创建自定义图像大小。
●E90 -预编程序用于E90摄像系统,E90相机系统中使用最佳。
●E50 -预编程序用于E50摄像系统,自动设置传感器尺寸、图像尺寸和焦距。E50相
机系统中使用最佳。
●CGOET-预编程序用于CGOET摄像系统,CGOET相机系统中使用最佳。

重叠度

●航向重叠— 在图像的航向重叠栏中创建图像重叠度百分比。推荐值范围为20%-60%。
●旁向重叠—在图像的旁向重叠栏中创建图像重叠度百分比。推荐值范围为60%-85%。
●悬停拍照—飞机可在每个勘测航点处悬停,平稳地拍摄目标区域的图像。这对飞机
在强风环境中作业或拍摄高清图像时十分有利。飞机在两个航点间飞行时将会悬停4秒,因此飞机可拍摄稳定且清晰的图像。这对飞机在弱光条件下测绘十分有利。
●转角拍照—在转换到下一个网格线的过程中拍照。
注意:对于图像拼接,60%的航向和旁向重叠度已足够。对于生成3D模型,可能需要高达85%的航向和旁向重叠度。在理想条件下,75% 和65%是常见设置。在强风中,建议使用最大的航向和旁向重叠度,并使用悬停拍照。

网格

●航向角—设置规划路径的角度。
●转角距离— 在勘测网格线外设置一定的距离以便H520转弯飞行。
●进入— 选择勘测规划的任务开始/数据采集点（位置x对应勘测航点的序号）。为使电池寿命维持在最佳状态，请将此值设置为距离发射点最近的入口点。
●在90度垂直的水平网格区域重新飞行— 在与第一竖向勘测网格90度垂直的水平方向重叠第二个勘测网格。
●高度— 设置勘测任务的飞行高度。
●地面分辨率— 在英寸/像素框中设置地面分辨率。
提示：系统将会根据相机类型，自动计算和设置勘测高度与地面分辨率。
注意：较高的地面分辨率需要较低的飞行高度。如不确定地面分辨率高度，请输入预设地面分辨率，然后在高度设置框中查看相应高度（灰色），反之亦然。

勘测规划信息

统计区域位于勘测网格菜单底部，显示了勘测规划的基本信息。
●勘测区域— 当前勘测网格覆盖的总面积。
●拍照间隔—拍摄照片之间的延时（基于飞行速度和地面分辨率）。

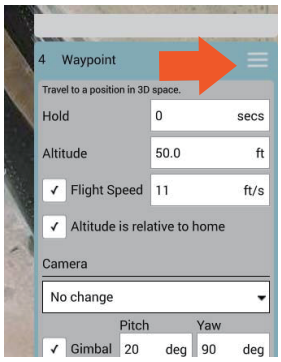
任务合并

勘测规划和航点飞行可以合并在一个任务中执行，避免飞机飞行过程中重新规划路线，从而大大节省了时间。

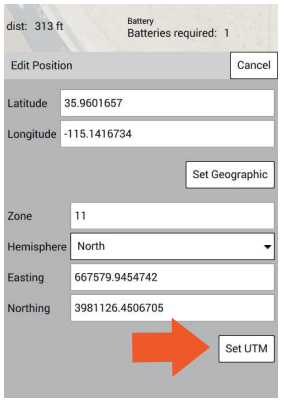
勘测规划需要相机角度垂直向下，这有利于创建正射影像图，为所有图像提供相同的角度。在某些情况下，这也是创建一个基本的3D地图所需要的条件。但是，3D地图最好是通过垂直向下和“倾斜”照片（以倾斜角度拍摄的照片）的组合来获得。倾斜影像为创建3D模型提供了更好的侧视。

创建勘测任务后，点击航点图标，插入第一个航点。相机水平控制轴应该面朝拍摄对象，并保持角度倾斜，45°是常用的角度，物体的距离将决定相机的角度。由于添加一个非常靠近拍摄物体的航点任务不利于进行三维拼接，我们建议用户选择与勘测部分高度相近的距离。在任务中创建航点时，要经常检查飞行区域是否有障碍物，因为地图可能并不总是最新的。

航点调整

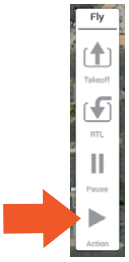


在航点属性对话框内，用户可对每个航点进行删除、修改或编辑。
航点顶部有一个三行线图标，点击该图标将出现航点管理的若干选项。
在打开的子菜单中，用户可选择如下操作：
● 插入新航点
● 插入勘测任务
● 删除航点
● 编辑航点位置



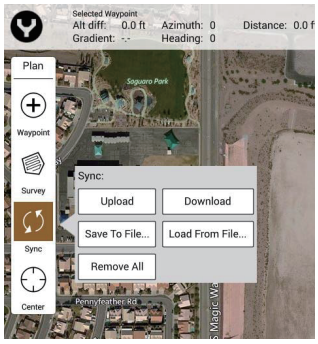
通过触摸屏手动移动或拖拽航点，可编辑航点位置。检测人员或GIS测量师也可通过GPS坐标或插入通用横轴墨卡托（UTM）参数的方法设置精确航点，同时也满足了其他采集精确数据的需求。
输入所需GPS经纬度数值，点击“设置地理坐标”图标。
如需使用通用横轴墨卡托（UTM）坐标，请设置正确的东/北(以北半球为例）并点击“设置UTM”图标。南半球的用户可把数值设置为南半球。北半球和南半球的区域设置通常由地图/GPS定位决定。

执行任务



任务成功从任务规划视图上传到H520之后，点击ST16S左上角Y图标，
显示屏将会返回到DataPilot™的主界面，从左向右滑动“确认”滑块即可开始任务。
飞机从起飞点直接上升到设定的高度。
接下来，飞机从这个高度飞行到起始点的位置。
然后，飞机继续执行任务。
注意：若DataPilot™主屏幕未显示滑块，请在飞行操控栏上点击“操作”按钮，然后点击“开始任务”。

任务同步



- 上传—将当前规划的任务从遥控器上传到飞机。
- 下载—将当前规划的任务从飞机上下载到遥控器。
- 保存到文件—将当前规划的任务保存到遥控器文件中。
- 加载文件—将已保存的任务从遥控器上加载到任务规划视图中。
- 移除任务—将当前任务从任务规划视图和H520中删除。如果此任务不需重新执行，建议在成功飞行后，将此任务从飞机上移除。

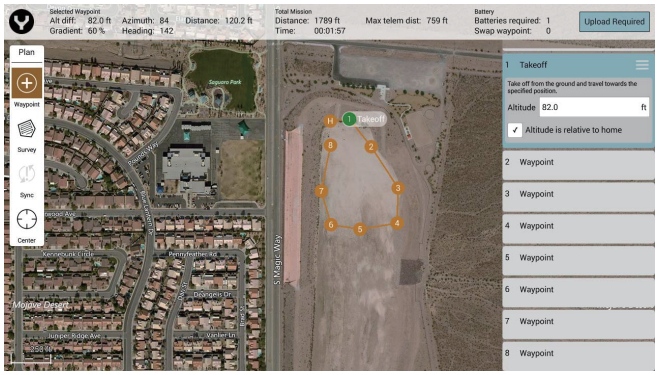
中心

- 任务—地图的中心为当前任务区域所在的中心位置。
- 任务项目—地图的中心为所有任务项目所在的中心位置。
- 起飞位置—地图的中心为飞机当前的起飞点位置。
- 当前位置—地图的中心为遥控器当前所在的位置。如果遥控器没有GPS信号，此按钮将不可用。
- 飞机—地图的中心为飞机当前所在的位置。如果飞机没有GPS信号，此按钮将不可用。

任务信息栏

任务状态栏位于任务规划视图的顶部。

航点信息



- 高度差—当前航点和前一个航点之间的高度差。
- 方位角／偏振角—当前航点位于前一个航点的方位角。
- 航向—指南针从当前航点指向下一个航点的方向。
- 倾斜度—从前一个航点到当前航点之间绝对高度的变化百分比。
- 距离—从前一个航点到当前航点之间的距离。

全局任务

- 距离—当前任务期间飞机飞行的总距离。
- 时间—完成当前任务所需的预计时间。
- 最大遥感距离—当前任务期间飞机与遥控器之间的最大距离。

电池

电池需求量—完成当前任务所需电池的预计数量。

上传任务

通过点击“上传任务”按钮将当前规划的任务从遥控器上传到飞机。当“上传任务”闪烁时，表明任务未上传，此时需要在开始任务前重新上传任务到飞机。

点击“上传任务”后，任务信息栏的下方应会出现绿色进度条。当上传完成时，飞机发出提示音代表上传成功。

注意：如果收到错误信息“在任务上传至飞机期间出现错误：飞机未接收到来自地面站的任务项目需求”，请尝试重新上传。这种情况通常表明通信传输受到了干扰。如果任务持续上传失败，请重新为飞机和遥控器选择上传地点，移动到不同位置，以避免通信传输受干扰。

查看任务

如需在飞机飞行的过程中查看当前任务，点击Y图标返回到DataPilot™的主界面，再点击左下角的地图矩形图标切换到地图视图。地图视图显示了规划的任务和飞机覆盖在地图上的当前位置。用户可在这个视图中跟踪任务的状态，同时也可看到拍摄图像的相机指示器。
如需切换到相机视图，点击左下角的矩形图标。这个相机视图显示了相机的实时图传，并使用户能够从相机的视角观察周围的环境。

中断任务

如遇紧急情况中断正在进行的任务，只需拨动遥控器上的任何一个控制摇杆就可以立刻控制飞机。
如需自动返回到返航/起飞位置，可将遥控器上的S4开关从气压模式切换到返航模式，也可从遥控器顶部中心的模式菜单中选择返航模式。若更喜爱手动控制飞机，就选择手动模式。在任务期间，可随时通过云台控制开关和遥控器上的云台俯仰控制滑块与航向控制旋钮来调控云台设置。
若在勘测中途触发返航，继续任务后系统默认任务操作从下一个航点开始。如果用户想从上一个航点或另一个航点继续，他必须选择特定航点。

暂停任务

若用户需要暂停任务，点击飞行操控栏的暂停按钮，飞机会悬停并保持位置。

继续任务

如需继续已经中断的任务，可滑动DataPilot™主屏界面底部的“继续任务”滑块。如果滑块未出现或对话框已经关闭，点击飞行菜单上的操作按钮并选择“继续任务”。
通常情况下只需一次“继续任务”确认即可重建并将更新的任务规划上传到飞机。如果由于错误导致上传超时，用户可再次滑动滑块重新上传。当新的任务成功上传时，用户必须确认另一个“继续任务”对话框和重新启动/继续任务。
注意：飞机在继续任务之前必须获得GPS定位。如果用户在无GPS准备的情况下再次执行“继续任务”，系统将显示“无法开始任务，飞机未准备好”的错误提示。这种情况下，“继续任务”对话框将不会出现。如需继续任务，点击操作按钮并选择“开始任务”，飞机将继续执行已上传的任务。

更换电池

如果在规划任务中需要更换电池，飞机将会自动返航着陆。待飞机着陆后，及时更换电池，然后等待飞机连上遥控器并且GPS锁定。
注意：飞机重新连接可能要花2分钟。
当飞机连接上遥控器并且GPS锁定时，“继续任务”滑块将会出现在飞行界面的底部。滑动箭头确认继续任务。在滑动“继续任务”之前，请确保起飞区域远离人群、建筑和障碍物。

结束任务

当飞机完成任务并着陆后，弹窗将会出现在DataPilot™ 主界面的右边，询问用户是否需要在飞机上保留任务，选择删除任务，飞机上的当前任务将会被删除。上传一个新任务，飞机上的当前任务将会被覆盖。

重新执行任务

如果飞机完成一个任务后还需重新执行此任务，点击第一个航点，重新设置当前的任务项目，再点击操作按钮菜单下的“开始任务”，任务将会从第一个航点处重新开始。同样，如果用户想要从某一特定的航点处继续任务，选择该航点，然后选择“开始任务”。

删除任务

上传一个新任务，或从计划操控栏上的同步按钮中选择“移除任务”，即可将当前的任务从飞机上删除。关机重启不会删除任务。

飞行模式

未连接
当飞机未绑定DataPilot™时，遥控器会显示未连接。飞机需要和遥控器连接后才能进入飞行模式。

自动定位
只有当GPS未定位且不在手动模式下时，遥控器才会显示自动定位。

手动模式
拨动S4开关至顶部，或点击DataPilot™主界面上的飞行模式图标，即可进入手动模式。在该模式下，飞机GPS不可用，但可通过气压计保持高度。此时，机尾LED状态灯显示蓝灯常亮或慢闪。
提示：手动模式下，飞机能够在室内或周围有障碍物的环境下飞行，不受GPS影响。

气压模式
拨动S4开关至中间，或点击DataPilot™主界面上的飞行模式图标，即可进入气压模式。该模式采用GPS及其它传感器进行控制，实现精准悬停飞行。此时，机尾LED状态灯显示紫灯常亮。

任务功能
任务功能是指任务执行模式。上传和开始任务后，飞机将会自动进入任务功能。此时，机尾LED状态灯显示绿灯常亮。

返航模式
拨动S4开关至底部，或点击DataPilot™主界面飞行操控栏上的返航图标，即可进入返航模式。该模式是指飞机自动返回到起飞点。在返航期间，摇杆对飞机的操控受限。此时，机尾LED状态灯显示黄灯常亮。

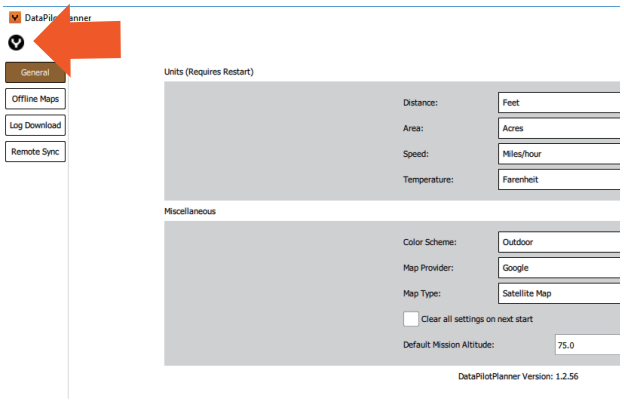
低电压
飞机在低电压状态下将会自动返航。但在某些情况下，飞机可能会因距离起飞点太远而无法返回。在低电压返航期间，用户对飞机操控受限。此时，LED状态灯显示红灯闪烁。

在台式/笔记本电脑上使用DATAPILOT™

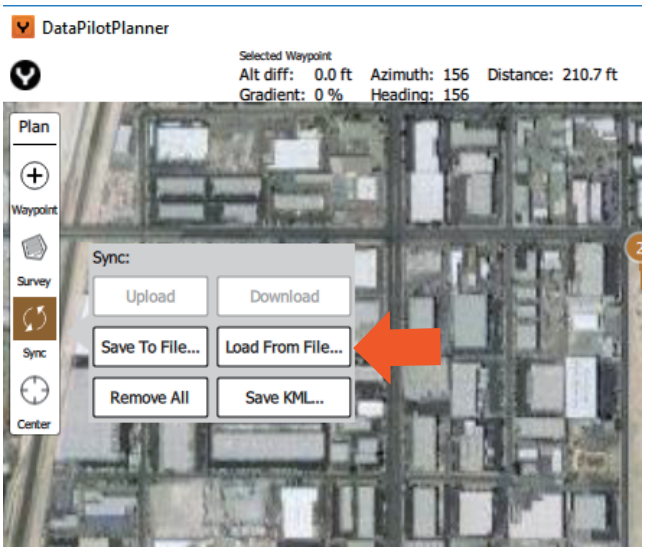
台式或笔记本电脑上的DataPilot™功能操作不需要与飞机连接。该应用程序没有启动和控制飞机飞行的功能，是为在远程环境中创建和导出任务而设计。在组织机构中，此应用程序的作用显著，任务规划者可在远离任务地点的区域规划任务，也就是说，不用操控H520飞机，可在办公环境下操作任务。在电脑端规划的飞行任务可通过U盘，MicroSD卡等连接设备，或者通过邮件转移到ST16S地面站
用户可在苹果或Windows系统上安装Yuneec DataPilot应用程序。安装应用程序后，桌面上将会出现一个图标。
双击图标，打开应用程序。

该应用程序在外观上与ST16S版的DataPilot™相似，它们只有细微的差别。请注意此应用程序没有视频窗口、飞机连接和通用菜单屏幕。
在此应用程序中，任务可以被更高效地规划，并与用户分享，可储存以便在重复的项目中再操作，还可存档用于项目管理或法律目的。例如，公共安全组织可能会选择在一辆巡逻车里对事故场景进行扫描，而不会使用ST16S的小屏幕，或者飞行计划需要保存到飞行日志或机队管理系统中。桌面规划是为离线或详细的任务计划而设计。

用户可通过DataPilot™ Planner直接下载飞行日志。
用户可在通用设置菜单中设置任务首选项，点击图标 ，即可进入通用设置菜单。
在通用设置菜单中，设置首选单位需要在选定设置后重启应用程序。在该菜单中，以下单位可以选择：距离(英尺/米)，面积(平方英里，平方英尺，平方公里，公顷，英亩)，速度(英里每小时，米每秒，英尺每秒，公里每小时，节)，色彩(室外/室内)，地图提供商(谷歌，Esri,必应,Statkart)，地图类型(卫星，街道，地形等，根据地图供应商的不同而不同)。同时，还可设置任务默认高度。

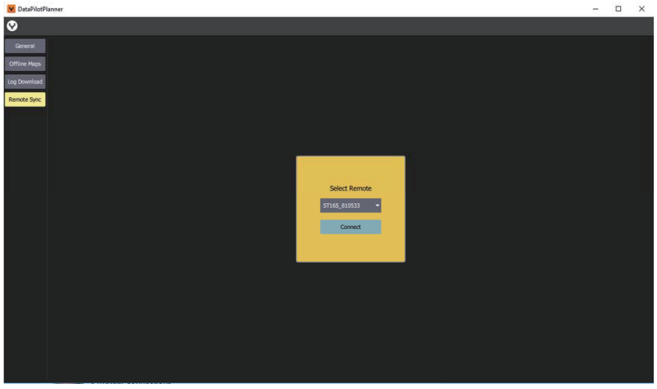


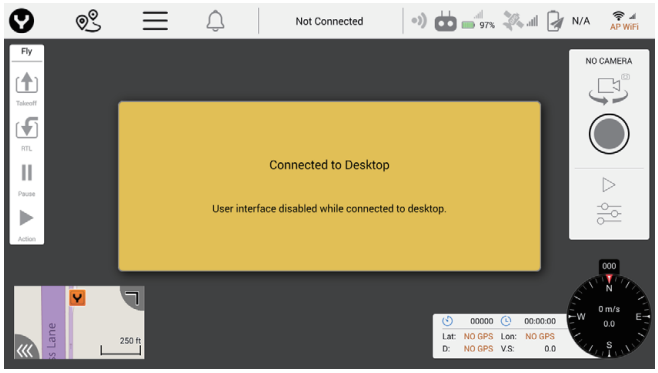
创建任务，点击“同步|保存到文件”将任务储存到SD卡上，或通过邮件将文件发送到可以在ST16S上访问的电子邮件账号中。
打开DataPilot™ ，再点击“计划”视图图标打开任务规划界面。点击“同步|加载文件 ”，然后在SD卡上或接收/存储电子邮件的文件位置浏览。
加载规划任务文件并执行在电脑上规划好的任务。
完成任务执行后，为了项目管理的目的，规划文件可能会以测绘任务的图像形式储存。使用DataPilot™中的“导出任务”功能，可将任务导出到SD卡上以便拷贝至其它存储设备中，或者可通过邮件将此文件发送到桌面（笔记本电脑或台式机）、项目管理、IT部门等。



远程传输

ST16S地面站可和电脑相互传输任务。将ST16S与电脑连接至相同的网络，启用DataPilot（ST16S端）/Datapilot Planner（电脑端），点击界面左上角的 [ ] ，在弹出的远程连接对话框中，选择当前ST16S地面站，并点击“连接”，此时，ST16S将与DataPilot Planner同步更新，并且能够进行双向文件传输。
此时，ST16S上将弹出一个窗口，表明ST16S与电脑已经建立连接，同时提示用户，与电脑连接期间，无法在DataPilot界面进行操作。





进行数据传输时，DataPilot™Planner界面上有以下选项可选（如图示）：

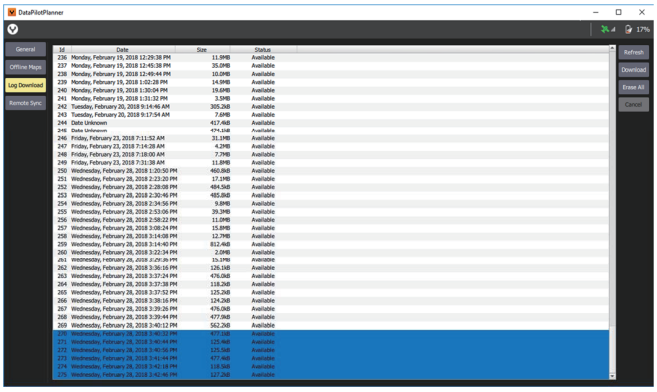
如需将DataPilot™ Planner上规划的任务发送至ST16S，在本地对话框中选择“发送任务”，此时界面上将会弹出一个文件选择对话框，选择需要发送的任务，直接发送到ST16S上，并上传至H520。

选择要发送的任务，并点击“开始”。任务将被发送至ST16S。如果文件发送成功，可在ST16S界面上弹出的同步对话框中的“已加载的任务”查看。

ST16S界面上将会显示任务传送进度。传送成功，任务发送对话框中将会弹出相应提示。
如需断开连接，点击对话框中的“关闭”，接着点击“断开”。

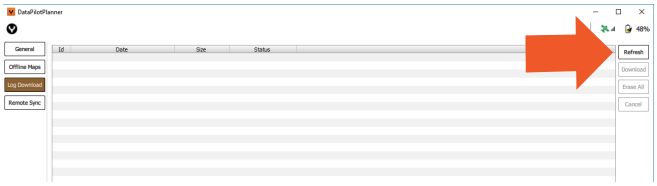
电台数据文件

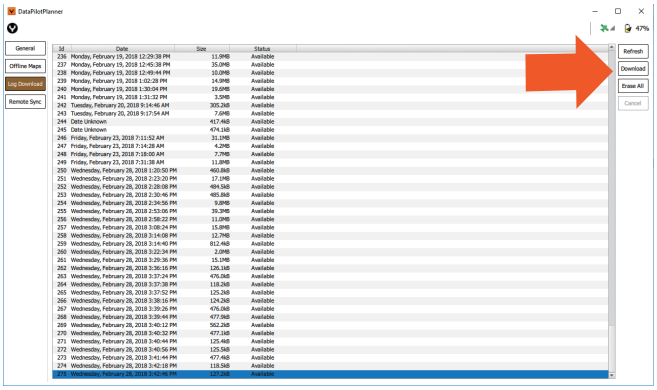
用户可以通过DataPilot™ Planner，直接从ST16S上下载电台数据文件（电台飞行日志），即tlog文件。
点击远程同步菜单中的“提取日志”，屏幕上将弹出“文件选择对话框”
用户可同时选定多个文件进行下载，这些文件用于检测飞行，进行技术支持以及对飞行相关的文件（如在执行特定飞行任务时所记录的飞行日志，飞行任务以及相关数据）进行存档。
用户也可通过此界面删除日志，清理内存。



机载飞行日志

通过USB线将H520与电脑连接，即可下载飞行日志。
点击日志下载菜单中的“刷新”，界面上将弹出一个飞行日志文件选择对话框，此时，可选择相应文件并下载。由于电脑性能差异，一些电脑可能无法同时下载所有日志。一次下载4-5个文件最佳。
打开DataPilot™ Planner，通过USB线将飞机与电脑连接。
GUI界面上方将会出一条绿色状态条显示连接进度。连接完成，即可从H520飞机上下载机载飞行日志。
点击DataPilot™ Planner界面左侧的“日志下载”按钮，将会弹出日志文件选择对话框。
如果对话框中未显示任何日志文件，点击右侧"刷新”按钮。此时界面将刷新并显示所有机载飞行日志以便进行下载。如果飞机飞行多次，需等待片刻才能加载所有机载飞行日志。
选择要下载的日志，点击选择对话框右侧的“下载”按钮。





与下载电台数据日志相同，下载机载飞行日志时，由于电脑性能差异，一些电脑可能无法同时下载大量文件，建议一次下载5-6个文件。

飞机内存储的飞行日志可随时被清除。

请登录官网www.yuneec.com.cn或联系当地经销商
了解更多关于H520飞机、DataPilot™、DataPilot™ Planner、UpdaterPilot™软件和ST16S地面站的信息。

Yuneec Americas (USA)
2275 Sampson Ste 200
Corona,
CA 91764
USA
Support: 844 898 6332
Sales: 844 343 9966

Email: uscs@yuneec.com

Yuneec Europe (GmbH)
Nikolaus-Otto-Strasse 4
24568 Kaltenkirchen

Germany
Support Hotline Germany:
+49 4191 932620

Email: eucs@yuneec.com

Yuneec Asia (HK)
2/F, Man Shung Industrial Building
7 Lai Yip Street
Kwun Tong
Hong Kong
Main Line: +852 3616-6071

hkcs@yuneec.com

Yuneec 中国（上海）
徐汇区虹漕路461号漕河泾软件大厦B座15楼
热线电话:
+86 400 8207 506

saleschina@yuneec.com

YUNEEC

2018.11