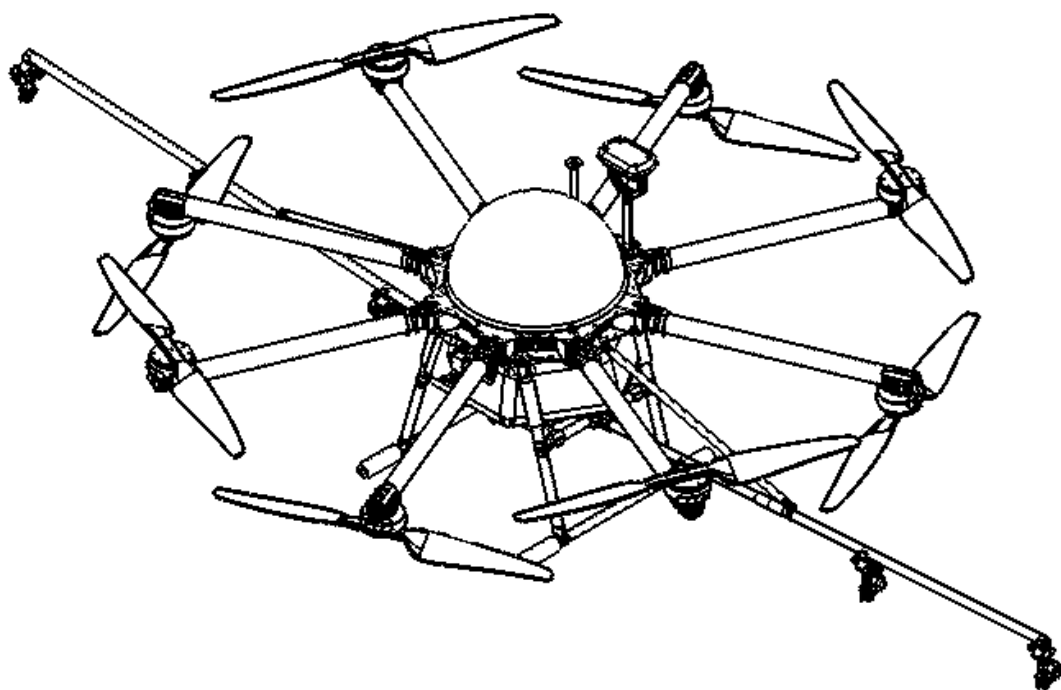


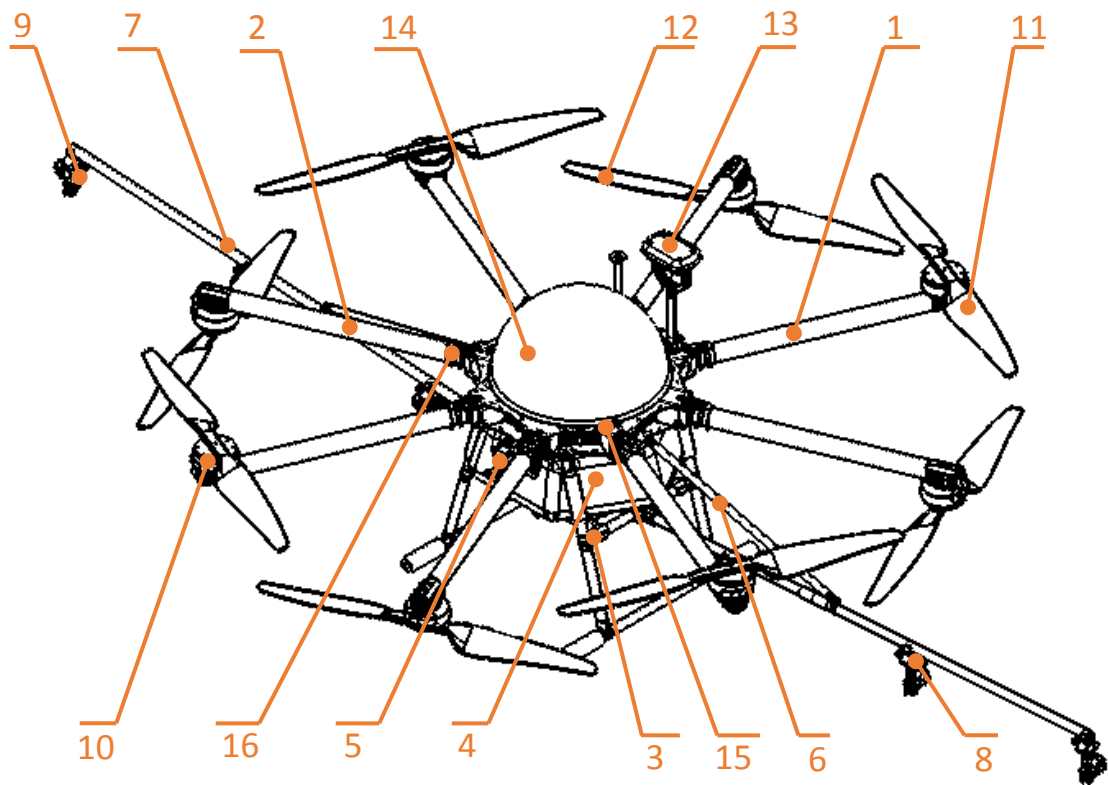
M8A-PR0用户手册V1.0



a)

北方天途航空技术发展(北京)有限公司

Beijing TTAaviation Technology Co. Ltd.



M8A20A1 结构示意图

序号	部件	序号	部件
1	上桨主臂组件	9	外端喷头组件
2	下桨主臂组件	10	电机（正）
3	脚架组件	11	螺旋桨（正）
4	水箱组件	12	螺旋桨（反）
5	水泵组件	13	机载 DGPS 天线
6	斜拉杆组件	14	球罩
7	架杆	15	上板
8	中间喷头组件	16	管夹套

b) 目 录

1.使用须知.....	1
1.1 安全须知.....	1
1.2 农药使用.....	1
1.3 检查.....	2
1.4 环境.....	2
1.5 操作.....	3
1.6 磁罗盘校准要求.....	3
2.产品简介.....	4
2.1 M8A-PRO 参数.....	4
2.2 M8A-PRO 植保无人机技术指标.....	5
2.3 产品清单.....	6
3.起飞前准备.....	7
3.1 设备安装.....	7
3.1.1 安装 GPS 天线.....	8
3.1.2 安装机臂.....	8
3.1.3 安装螺旋桨.....	9
3.1.4 药杆固定.....	10
4. 便携式充电器说明书.....	12
4.1 产品应用.....	12
4.2 产品特点.....	12
4.3 主要技术参数及使用条件.....	12
4.4 界面指示说明.....	13
4.5 功能及操作说明.....	13

4.6 注意事项.....	14
5.地面站设置.....	错误!未定义书签。
5.1 飞行器设置.....	错误!未定义书签。
5.2 任务载荷.....	错误!未定义书签。
5.3 遥控器设置.....	错误!未定义书签。
5.4 校准磁罗盘.....	错误!未定义书签。
5.5 电机信号.....	错误!未定义书签。
6.规划.....	错误!未定义书签。
6.1 规划区域.....	错误!未定义书签。
6.2 航线编辑.....	错误!未定义书签。
6.3 上传.....	错误!未定义书签。
6.4 航线打开和删除.....	错误!未定义书签。
6.5 航线保存.....	错误!未定义书签。
6.6 删除.....	错误!未定义书签。
6.7 测绘.....	错误!未定义书签。
7.遥控器设置.....	错误!未定义书签。
7.1 功能概述.....	错误!未定义书签。
7.2 语音说明.....	错误!未定义书签。
7.3 按键说明.....	错误!未定义书签。
7.4 更改操作模式.....	错误!未定义书签。
7.5 对频方式.....	错误!未定义书签。
7.6 充电说明.....	错误!未定义书签。
7.7 天线放置方向.....	错误!未定义书签。
8.功能控制.....	错误!未定义书签。
8.1 飞行模式.....	错误!未定义书签。

8.2 水泵控制.....	错误!未定义书签。
8.3 搅拌控制.....	错误!未定义书签。
附录 技术支持.....	错误!未定义书签。

c) 1.使用须知

无人机所有人应及时在中国民用航空局无人机实名登记系统 (<https://uas.caac.gov.cn>)

中进行实名登记注册，未实名登记擅自飞行将会造成严重后果，甚至需要承担法律责任！

a) 1.1 安全须知

- ◆ 本产品不适合未满 18 周岁及其他不具备完全民事行为能力的人士使用。
- ◆ 本产品具有较大的机身尺寸、高速旋转的螺旋桨和强大的飞行动力，在运行时具有一定的危险性。未按要求操作和使用本产品可能会发生危险和伤害。
- ◆ 使用本产品时，请远离机场、铁路、高速公路、高层建筑、电线等危险环境。
- ◆ 使用本产品时，请远离手机基站，大功率发射设备等高电磁干扰的环境。
- ◆ 使用本产品时，请远离军队，及各种载人飞行器飞行区域。
- ◆ 请勿在下雨、雷电、沙尘、雾气、下雪、大风、低温等恶劣环境使用本产品。
- ◆ 在高于 3000 米海拔以上飞行时，环境因素会导致飞行性能下降，请谨慎使用本产品。
- ◆ 操作本产品在低空飞行时，请始终保持无人机和人或动物保持 10m 以上的安全距离。
- ◆ 在非人烟稀少的地区使用本产品时，请始终保持无人机在操作者目视范围内飞行。
- ◆ 不要将本产品悬停或飞越人群上空，请勿以惊吓他人之乐。
- ◆ 当有围观人群靠近时，避免发生意外，请尽快降落本产品并疏散围观人员。
- ◆ 请勿在儿童嬉戏的场所附近操作本产品。
- ◆ 非极其必要情况，请勿当本产品在空中飞行时关闭电机。
- ◆ 本产品不可在饮酒、疲劳、服用药物、身体不适等情况下使用。
- ◆ 请在每次使用前对本产品进行检查，包括但不限于零部件的牢固度、机体和螺旋桨的裂痕和磨损、电池电量、指示灯的有效性等。当发现异常时，立即停止使用并更换相应零部件。
- ◆ 工作状态异常的无人机可能会发生意外，切勿启动螺旋桨或强行带故障飞行。
- ◆ 请勿尝试阻止本产品工作中的任何运动部件。

b) 1.2 农药使用

- ◆ 农药有毒，请谨慎使用，并按农药使用规范安全操作。
- ◆ 配药时，请使用清水，否则将导致杂质堵塞滤网，若有堵塞请及时清理再使用。

- ◆ 配药时，请注意药水溅洒，防止机身农药残留对人体造成伤害。
- ◆ 用药时，请注意佩戴防护工具，防止人体直接接触农药；施药后，请注意清洗皮肤, 清洁飞行器与遥控器。
- ◆ 用药时，不同农药间会有相互作用，应当清洗药筒或保持一定间隔时间。
- ◆ 喷药应在无风的晴天进行，阴雨天或高温炎热的中午不宜喷药；有微风的情况下，工作人员应站在顺风上头，顺风喷洒；风力超过四级停止喷洒。
- ◆ 喷药过程如稍感不适或头痛目眩时，应立即离开现场，安静休息，如症状严重应立即送医院治疗，且不可延误。
- ◆ 农药效果与药液浓度、喷洒速率、飞行器距作物高度、风向、风速等密切相关，用药时应综合考虑上述因素，以达到最佳效果。确保用药过程中不会因上述因素对周围人、动物及环境等造成伤害或影响。
- ◆ 用药时，严禁污染河流和饮用水源。

c) 1.3 检查

- ◆ 飞行前，确保各设备的电量充足。
- ◆ 确保各部件间安装紧固，所有螺钉无松动迹象。
- ◆ 确保所有连线正确无误。
- ◆ 确保各零部件完好，如有部件破损或老化，请及时更换。
- ◆ 起飞前仔细检查螺旋桨安装方向，及旋向，混控等是否对应。
- ◆ 确保螺旋桨无破损、无裂痕且安装牢固。
- ◆ 确保喷洒系统无杂质堵塞，能够正常工作。

d) 1.4 环境

- ◆ 确保飞行时飞行器远离人群及危险物品、高建筑物、高压线以及其他障碍物，建议您在专用飞行场地飞行。
- ◆ 请保持飞行器始终在视距范围内。
- ◆ 在 0℃至 40℃天气良好环境中飞行。
- ◆ 在当地律法规允许的情况下飞行。
- ◆ 为保证飞行器以及民航飞行安全，请将飞行器的高度控制在 20 米以内。如果您所在区域有禁飞或低于 20 米飞行高度限制固定，请遵照其规定。

e) 1.5 操作

- ◆ 非特殊情况外，多旋翼飞机的飞行速度不得超过 8m/s。
- ◆ 遥控器通道校准、固件升级、参数设置前卸下螺旋桨，防止电机突然高速旋转。
- ◆ 不起飞时，不得上动力电，防止遥控误碰启动飞机。
- ◆ 飞机降落第一时间断开动力电，不得带电移动飞机。
- ◆ 手握遥控器时注意误碰摇杆，防止导致飞机启动。
- ◆ 上动力电时人员一定要保证 10 米以上的安全距离。
- ◆ 要确保飞机螺旋桨完全停止转动后再去断动力电。。
- ◆ 飞机出现操控异常时首先切手动操作，如手动模式无法操作时请选择急停按键，应尽量远离飞机避免出现人员伤亡。
- ◆ 电池出现破损时必须做到隔离处理，避免出现自燃的情况，为保护环境请勿随意丢弃废旧电池，请咨询厂家电池处理方式。
- ◆ 飞行过程中，不要超载荷负重，以免发生危险。
- ◆ 低电量警示时请尽快返航。
- ◆ 确保遥控器及飞行器电池电量充足，确保固件已经更新到最新版本。
- ◆ 确保飞行场地处于飞行限制区域之外，且飞行场所适合飞行。
- ◆ 用户应确保自己不在醉酒或药物影响下操控飞行器。
- ◆ 熟悉遥控器的操作，了解每种飞行模式，熟悉失控状态下应如何操作。
- ◆ 用户应了解当地飞行器的法律。

f) 1.6 磁罗盘校准要求

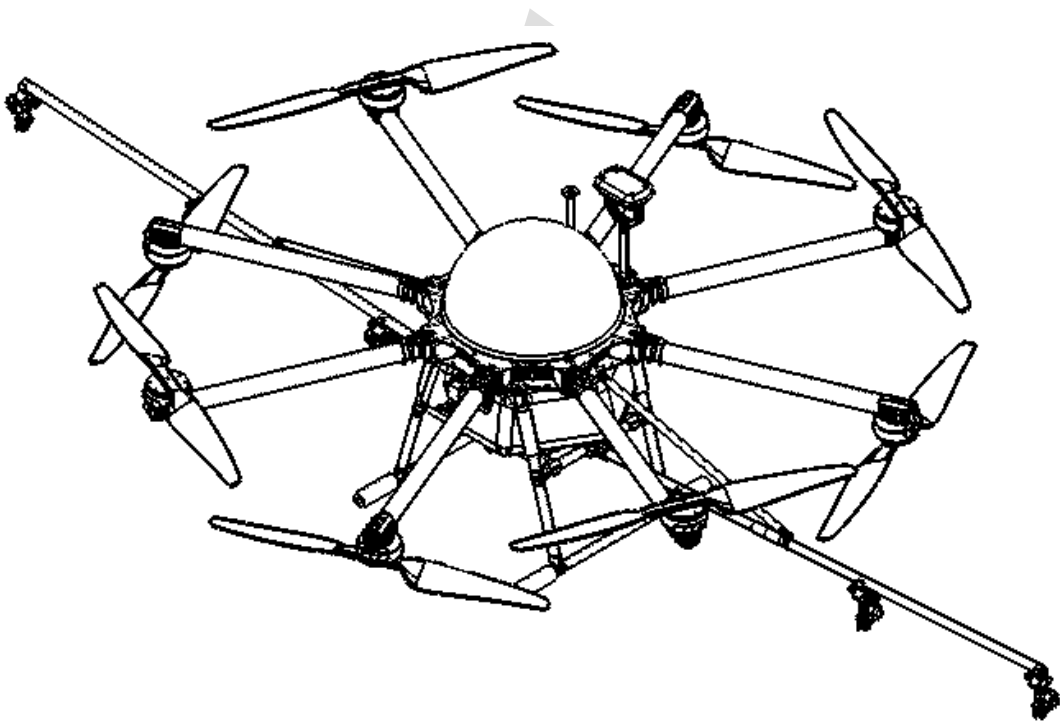
初次使用前必须进行磁罗盘校准，否则系统可能无法正常工作，从而影响飞行安全。

校准注意事项：

- ◆ 请勿在强磁场区域或大块金属附近校准，如高压线、磁矿、停车场、带钢筋建筑附近；
- ◆ 校准时请勿随身携带磁性物质，如钥匙、手机；
- ◆ 如果在室内校准了磁罗盘，在室外使用时切记重新校准，防止两个区域的磁场差异而导致飞行数据异常。
- ◆ 地球磁场位置不同，请在更换较远距离地区时重新校准磁罗盘。

d) 2.产品简介

M8A20A1 多旋翼植保无人机是天途航空专门为广大农业工作者开发的针对农药实时高效喷洒的低成本解决方案，该系列产品载重可达 20KG。农业无人机机身采用碳纤材料，节省出的重量可用于载重，使用大功率无刷电机保证了飞行器的机动性，选取锂聚合物电池作为动力系统，便于飞行器系统维护和保养；该系列无人机均是经过多次测试，实地喷洒，并已被市场验证多年。



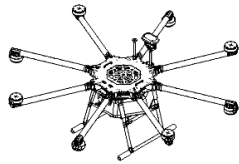
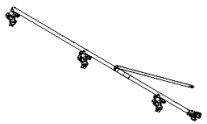
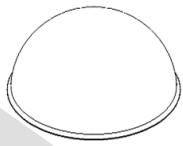
a) 2.1 M8A-PRO 参数

整机重量（不含电池）	18KG	最大俯仰角度	≤35°
标准起飞重量	46KG	最佳作业速度	4-6m/s
最大有效起飞重量	48KG	最大作业速度	10m/s
最大推重比	2.43（起飞重量46Kg）	飞行作业时间	10-15min/架次
动力电池	17000mah*4块	最大上升速度	5m/s
最大功耗	18400W	最大下降速度	3m/s
悬停功耗	5400W	最大飞行速度	10m/s
悬停时间	空≥25min满≥6min	推荐工作环境温度	10-35C°
悬停精度	水平±0.2m上下±0.5	最大可承受风力	6级
作业高度	2-4m	最大飞行海拔高度	3500m
最大旋转角度	360°	最佳存放环境温度	10-25C°

b) 2.2 M8A-PRO 植保无人机技术指标

机架		对称电机轴距	1630mm
		单臂长度	632mm
		展开高度	600mm（不含头罩200mm）
		折叠高度	710mm（不含头罩200mm）
		折叠宽度	570mm
		药杆展开长度	2400mm
		喷头间距	400mm（可调）
动力系统	电机	电机型号	TTA8017-2
		定子尺寸	75mm
		KV值	120KV
		最大拉力	14KG
		最大功率	2300W
		重量	640g
	电调	最大工作持续电流	50A
		最大允许峰值电流（3秒）	120A
		最大允许电压	14S Lipo
		工作电压	12S（44-50.4v）
		工作脉宽	1000-2000us
		兼容信号频率	50-400Hz
		驱动PWM频率	400Hz
	可折叠螺旋桨	材质	全碳纤维
		直径×螺距	3080（长度760mm）
		重量	110g
	电池	电池容量	16000mAh/17000mAh
喷洒系统	药箱	作业载荷	20L
	喷头	型号	压力式（空心锥）
		数量	6个
		喷头直径	0.67mm
		喷洒速度	4-6m/s
		喷洒流量	1.8-2.2L/min
		整体喷幅宽度	5-8m（视高度而定）
		雾化粒径	80-200 μm（可调）
	遥控器	型号	R3
		工作频率	2.4G
		工作时间	10h
		信号有效距离（无干扰、无阻）	1.2km
		电池容量	1800mah
		充电方式	配套充电器（直充电池）
		工作环境温度	0-40C°
		存放环境温度	10-25C°
		最佳充电环境温度	10-25C°

c) 2.3 产品清单

名称		数量	图片
无人机主体		1 件	
喷药杆组件		2 根	
球罩		1 个	
复合碳桨		4 对	
R3 遥控器		1 个	
M8A20A1 用户手册		1 本	
不干胶打印纸 A4		1 张	
备件	塑料工具箱	1 个	
	TTA 扳手	1 个	
	锂电充电器	1 个	
	电量显示器	1 个	

	备件螺钉	M3*8 圆柱头 5 个 M3*8 半圆头 5 个 M4*60 圆柱头 2 个 M4*65 定位螺钉 2 个	
航空箱		选配	
16000mAh/17000mAh 电池		选配	
双路 6s 充电站		选配	
四路 6S		选配	

e)

f)

g)

h) 3.起飞前准备

起飞前准备步骤尤其重要，请认真查看，确保调试合格再行试飞。

a) 3.1 设备安装

农业机出厂时，部件安装、线路连接已经完成，请勿私自改变部件位置和线路，您只需要按照以下步骤操作，即可进行作业使用。

i. 3.1.1 安装 GPS 天线

第一步，竖起 GPS 支架，注意 GPS 支架要垂直于水平方向。

第二步，拧紧底座的螺母。

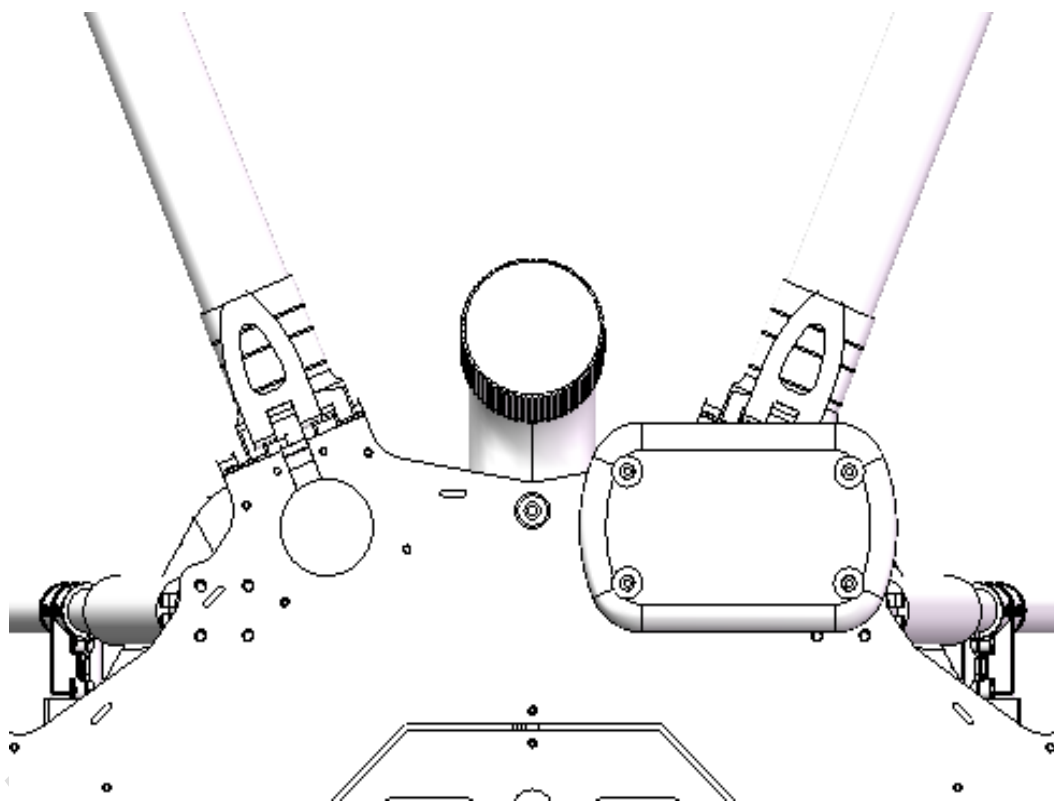


图 3-1 GPS 安装效果图

ii. 3.1.2 安装机臂

用一颗 M4*65 螺钉将机臂与机体连接、拧紧，扳手卡夹，完成机臂安装。依此类推安装其机臂。

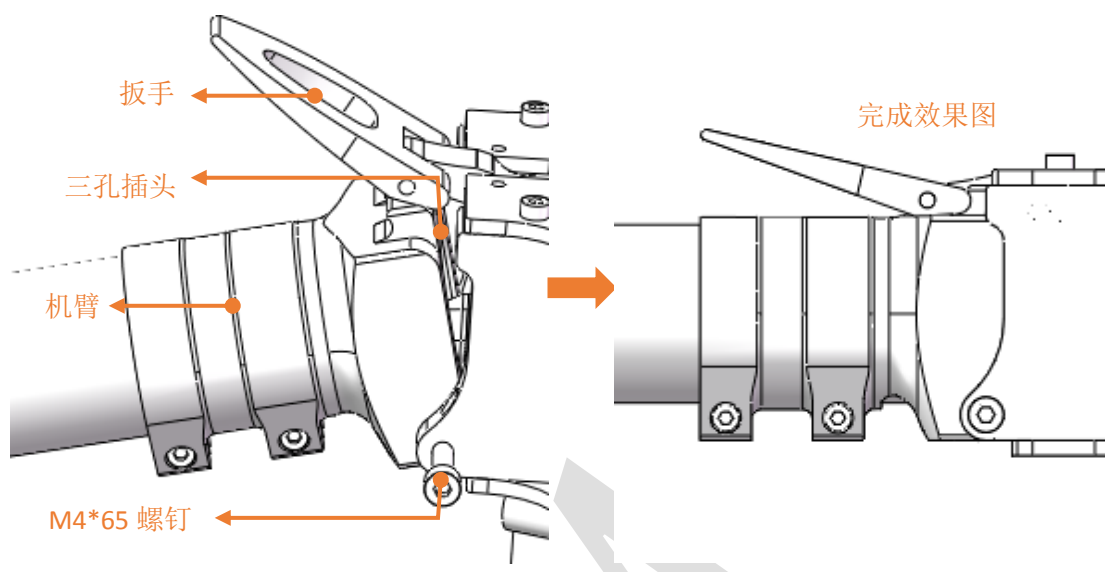


图 3-2 安装机臂图

iii. 3.1.3 安装螺旋桨

第一步，判断顺逆螺旋桨，从翼梢（螺旋桨两边）向翼根（螺旋桨中间部位）看，螺旋桨的转向是从边缘低（后缘）处转向边缘高（前缘）处的方向，如图 3-3 所示。

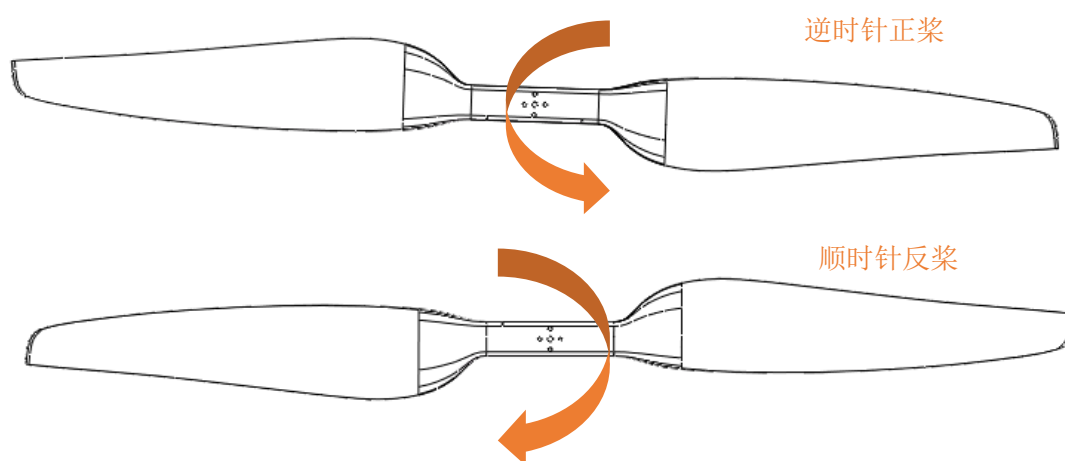


图 3-3 螺旋桨顺逆判断图

第二步，安装螺旋桨，螺旋桨在下、垫片在上，拧紧两颗 M3*14 螺钉完成安装（M1、M3、M5、M7 安装逆时针的桨，M2、M4、M6、M8 安装顺时针的桨）。

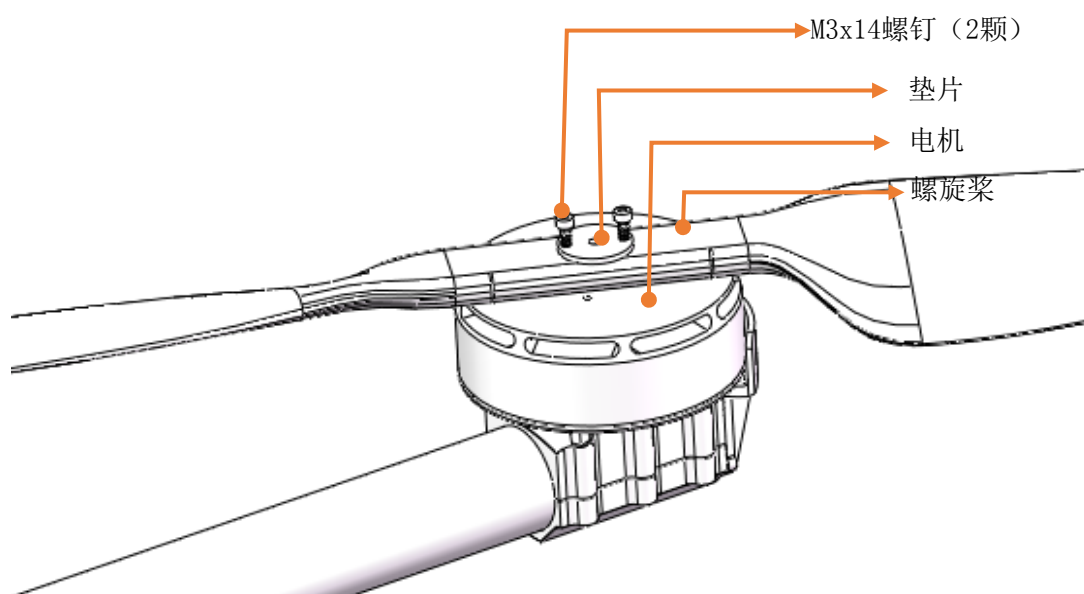


图 3-4 螺旋桨安装效果图

iv. 3.1.4 药杆固定

第一步，将药杆插接头和支撑杆安插并连接。如图 3-5 所示。

第二步，将药杆上连接杆连接到机身插销孔处，用插销穿过。如图 3-5 所示。

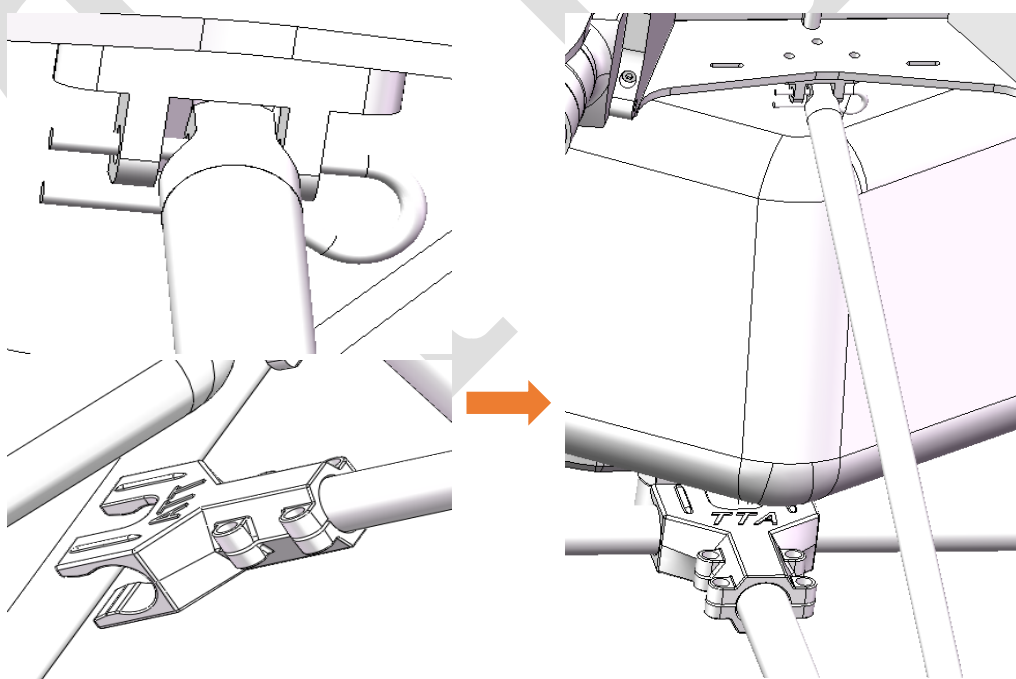


图3-5 药杆连接效果图

第三步，将药管（5mmx8mm）一端**直接插入**到水泵出口处，另一端**直接插入**药杆内侧

喷头处的**直通快插**中，内侧喷头和外侧喷头同样方法连接。取下药管时，用手向**药管插入方向**推按快插接头，即可取下药管。如图 3-6，3-7 所示。

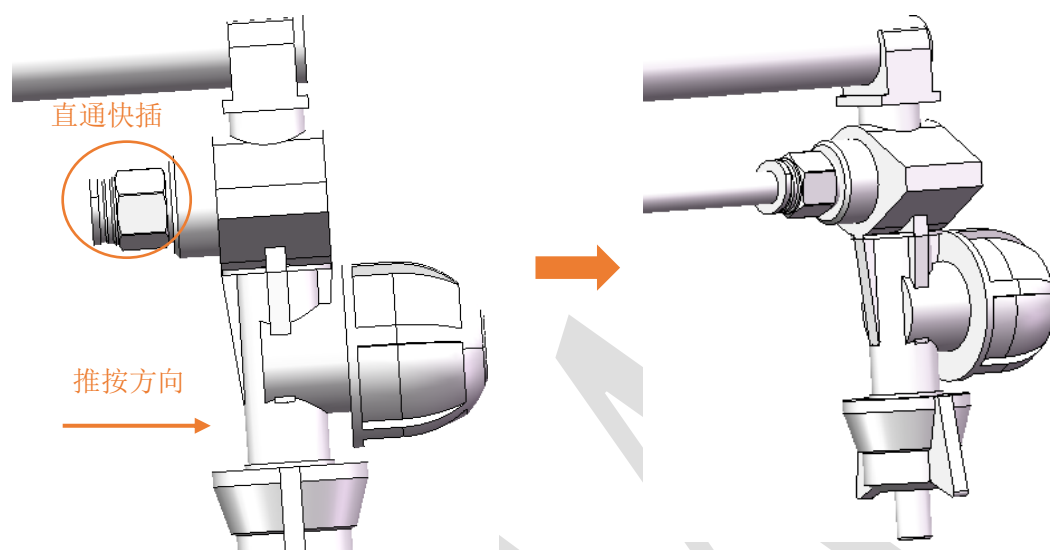


图 3-6 药杆处药管连接图

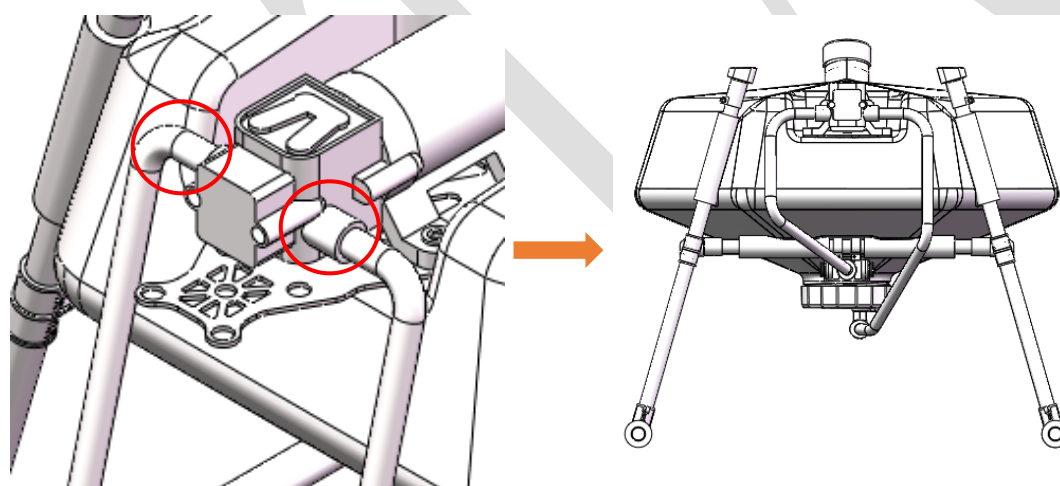


图 3-7 水泵出口处药管连接图

第四步，重复第一步至第三步安装另一药杆。

i) 4. 便携式充电器说明书

a) 4.1 产品应用

LiPo 6 串均衡充电

b) 4.2 产品特点

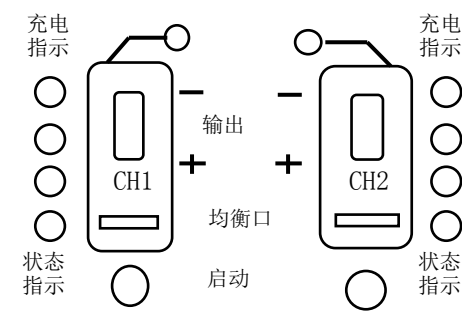
- 1.均衡充电
- 2.快速充电
- 3.输入输出反接保护
- 4.低静态功耗

c) 4.3 主要技术参数及使用条件

- 1.输入电压：交流 220V
- 2.最大充电电流：通道 CH1：20.0A;通道 CH2：20.0A
- 3.最大充电功率：通道 CH1：400W;通道 CH2：400W
- 4.平均输出电压：通道 CH1：25.2V;通道 CH2：25.2V
- 5.最大输出电压：27.0V
- 6.最大均衡电流：400mA
- 7.最大静态功耗：240Mw
- 8.显示模式：LED 显示
- 9.支持电池串数：6S
- 10.充电器工作温度：0~40℃

d) 4.4 界面指示说明

双路 6S-20A 充电机



充电状态	充电指示灯		状态指示灯				备注
	绿灯	红灯	LED1	LED2	LED3	LED4	
空闲	●	○	○	○	○	○	
充电	○	●	注2				
充满	●	○	●	●	●	●	充电状态：比较好，电池一致性较好
			●	●	●	●	充电状态：一般，电池均衡程度一般
			●	●	●	●	充电状态：比较差，电池均衡程度比较差
异常	○	●	●	○	○	○	充满模块部分异常
			○	●	○	○	电池均衡口连接异常
			●	●	○	○	输入电压异常
			○	○	●	○	输出电压异常，请检查输出口电池连接
			●	○	●	○	单只电池高压报警
			○	●	●	○	电池检测失败，请检查均衡口和输出口连接
			●	●	●	○	充电过程持续无电流，请检查输出口连接

注1：● → 亮 ○ → 灭 ● → 闪
注2：● → ○ → ●：LED1-LED4依次循环闪动，表示充电的动态过程。
循环速度快：表示电流变化较大。
循环速度慢：表示电流较大，接近充满。

e) 4.5 功能及操作说明

- 1.接通 220V 电源，开关置于关闭档位，外部供电通道关闭，充电状态指示灯熄灭。
- 2.接通 220V 电源，开关置于外部供电档，外部供电通道打开，充电指示绿灯亮，此时充电通道关闭。
- 3.接通 220V 电源，长按启动按钮 2S,充电通道打开，充电状态指示灯指示当前状态，充

电状态指示红灯亮。

4.充电过程中，按一下启动按钮，退出充电模式，出现异常时，按一下启动按钮，退出异常。

5.建议，在提示充满后，若提示充电状态（一般/比较差），在不急需使用的情况下，建议不要拔走电池，充电器会进一步均衡电池组，进而延长电池组使用寿命。

f) 4.6 注意事项

- 1.充电器的输入电压过高或过低，会造成充电器工作不正常，或者引起充电器损坏。
- 2.请严格按照使用说明连接使用。

5.飞行器手机调试

5.1 配置软件

请到天途航空官网（www.ttavitation.com）下载手机安卓版配置软件。

1. 安装完成后，手机桌面会出现地面站 App，如图 5-1 所示。



TTA-M6E-1 支持 Android 4.0 或以上系统。

2. 打开地面站，进入启动页面。
3. 输入用户名、密码后，点击“登录”，也可直接点击免登陆进入，进入主页面，如图 5-2 所示。



5.2 调参



- 调参界面用户不可进行感度更改，如自行调整参数造成不必要损失由本人承担。
- 调试前，遥控器不能解锁。
- 调试时，须依次完成所有调试操作并检查确认后，才可退出。所有调试完成后，飞行器需重新上电，才能飞行。

连接飞机后才能打开调参页面进行相应调试，连接步骤如下：

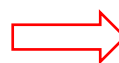
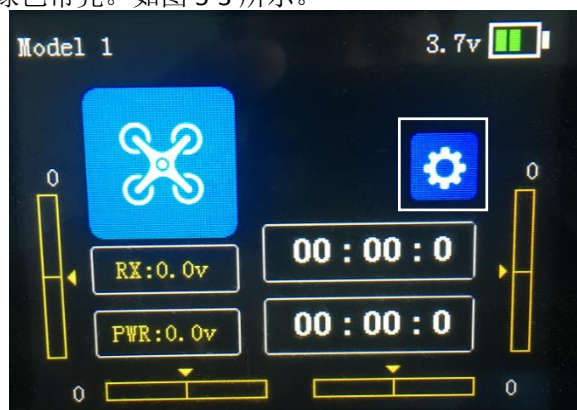
数据线连接：

1)、打开手机 OTG 功能，用数据线将手机接口与遥控器 USB 接口连接，点击  进入连接方式选择页面，选择 USB 连接， 与飞机连接后 显示为绿色常亮。如图 5-3 所示。



蓝牙连接：

2)、打开手机“蓝牙”功能，同时将遥控器数传连接方式改为“蓝牙”，进行配对。点击  进入连接方式选择页面，选择 Bluetooth 连接，选择对应设备号连接，与飞机连接后 显示为绿色常亮。如图 5-3 所示。





3)、飞机连接后，APP 显示数据信息。如图 5-4 所示。

4)、点击右上角“”进入参数调整界面，



5.2.1 遥控器校准

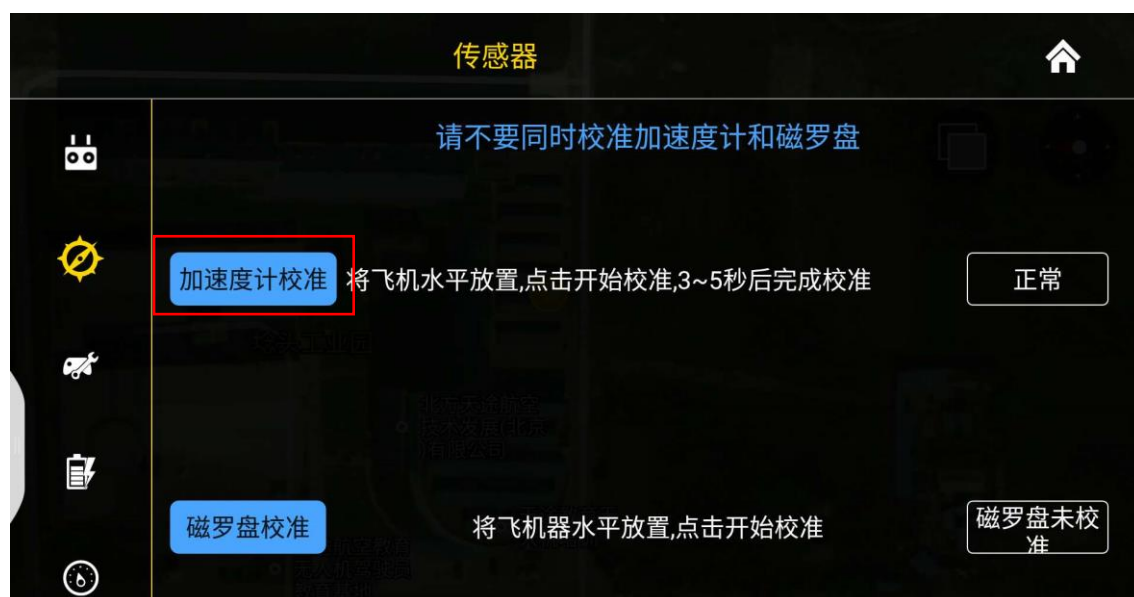
遥控器校准，点击“读取”读取数据，



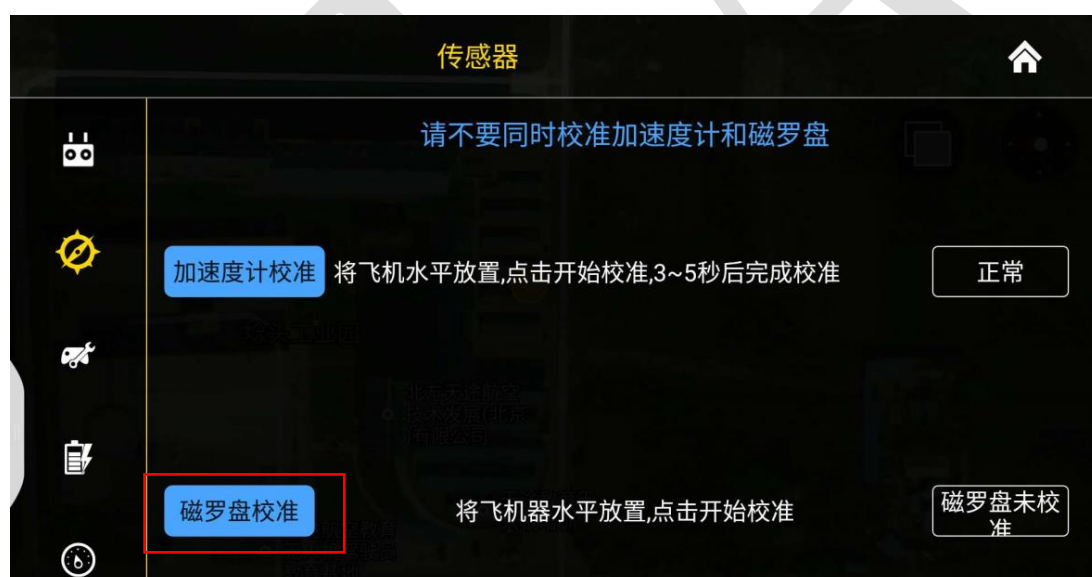
- 1) 开始校准，飞行器连接地面站，点击“开始校准”，来回拨动摇杆到最大最小值4~5次。
- 2) 结束校准，完成上序后点击“结束校准”，完成摇杆校准，此时可以拨动摇杆查看对应通道的状态条信息。
- 3) 遥控器设置，设置遥控器通道正反方向，检查设置对错。

5.2.2 IMU 校准

- 1、点击“”进入传感器校准界面。
- 2、将飞机水平放置，点击“加速度计校准”指示灯“红、绿、黄”交替闪烁正在校准，指示灯“绿色”常亮表示校准完成，飞机重新上电保存数据。



5.2.3 磁罗盘校准



校准命令

两种进入磁罗盘校准模式的方法:

1) 点击“开始校准”，进入校准状态。

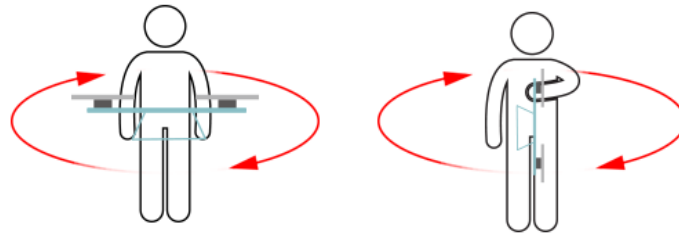
1) 遥控器飞行模式通道 SA 来回拨动 4 次以上进入磁罗盘校准模式。

校准步骤

1) 校准前保证飞行器 and 地面站通信正常，磁罗盘安装正确，飞行器放置于室外。

2) 点击校准，飞行器黄灯常亮，抬起飞行器尽量保持水平并缓慢顺时针转动，直到飞行器绿灯常亮，将飞行器竖直放置头部向下尽量保持，水平缓慢顺时针转动直到 LED 红绿

黄交替闪烁，即校准完成。



3) 垂直校准结束后，校准成功后，校准模式将自动退出，LED 灯正常闪烁，如果校准失败 LED 红灯将常亮 3s，需要重新校准。

4) 校准成功后，断电重启。

注意：

- 1 飞行场地发生改变时需要校准磁罗盘。
- 2 校准场地选择室外、空旷并且远离高压线塔等容易造成磁干扰的地方。
- 3 校准过程要缓慢，确保飞机横平竖直。
- 4 校准时必须顺时针转动。

5.2.4 飞行参数调整



- 1、点击“”进入飞行参数界面，
- 2、进入后点击“”获取当前飞行参数，
- 3、调整完毕后点击“”进行数据保存。

出厂设置为返航高度 20 米、AB 作业横幅 4 米、航线速度 5 米、航线速度 5 米。

5.2.5 低电压保护



5.2.5.1 低压保护设置项

飞控提供 5 种低压保护的触发行为：关闭、自动返航、自动降落、自动悬停、悬停后降落，用户可以根据需求进行设置选择。出厂默认为自动降落，

5.2.5.2 报警电压设置项

设置一级报警电压和二级报警电压数值。推荐一级电压 43.6V，二级电压 43.1V

当飞控检测电池电压达到一级报警电压时，飞控 LED 灯黄灯三闪；当检测电压达到二级报警电压时，黄灯快闪，飞控将触发低电压保护行为，根据用户设置选择返航、降落或只有灯光报警。

5.2.5.3 电压校准设置

当飞控检测电压与电池实际电压不一致时，需要对飞控测量电压进行校准。需要在“测量电压”一栏输入电池实际的电压值，点击“保存”对飞控电压进行校准。确保飞控显示的当前电压与实际的电池电压保持一致。出厂已经校准完毕，用户长时间使用时需要自行校准。

5.2.5.4 水泵与断药保护



5.2.5.5 断药保护行为

可以设置的断药保护行为有：关闭、返航、悬停、悬停后降落。出厂默认为关闭，即仅灯光报警。

喷洒设置

水泵联动控制，水泵流速最大对应的最大飞行速度。出厂默认为最大联动 6m/s，最小联动 0.2m/s。

5.2.6 关于界面



1、点击“”进入关于界面，显示（飞控版本、飞控序列号、累计飞行时间、地图选择、语音提示、解锁秘钥、应用震动等、）。

2、地图类型、点击“”朝下箭头，可以选择，高德地图、谷歌中国、Google、设置使用、

3、解锁秘钥，点击“”打开，弹出输入密码栏，输入初始密码，解锁时会弹出“输入密码”输入后可正常解锁飞行。

4、应用震动，点击应用震动后方“”开关，打开后 APP 播报时带有震动提示。

5.3 测绘及航线规划

5.3.1 地图选点

1、点击“”进入航线规划界面，点击“新建”可添加飞行航线，添加航线可选择 4 个种类规划航线、（地图选点、飞行器选点、打点器选点、手机测亩）。



2、点击“地图选点”弹出“航线规划”页面，并规划航线。

航线规划步骤：

1) 点击“添加作业区”，在地图上点击标注地块边界范围，如图，规划完成后，点击“添加障碍物1”对作业区域内障碍物进行标定，可多个障碍物添加，规划过程中可点击“撤销航点”对单个航点进行撤销。完成编辑后进行航线生成。



2) 航线生成后自动跳转至航线调整，通过航线调整界面可调节“间距、角度、障碍边距、作业边距及航线整体平移”，按作业需求设定好后进行任务保存，自动保存在本地任务，再次作业时可使用，保存后进行航线任务上传，选择“地块”进行上传，飞机按所规划



的航线任务进行作业，选择“扫边”进行上传，飞机按所规划航线边界执行作业，完成自动扫边任务。

3) 完成任务上传自动跳转至任务开始界面，此时可进行作业，可点击“”进行一键起



飞，点击“开启任务”进行航线作业。也可手动起飞后开启航线任务，执行作业任务

4) 飞机执行航线过程中“方向”“油门”可进行控制，遥控器可干预“副翼”进行躲避障碍物。



5.3.2 飞行器选点

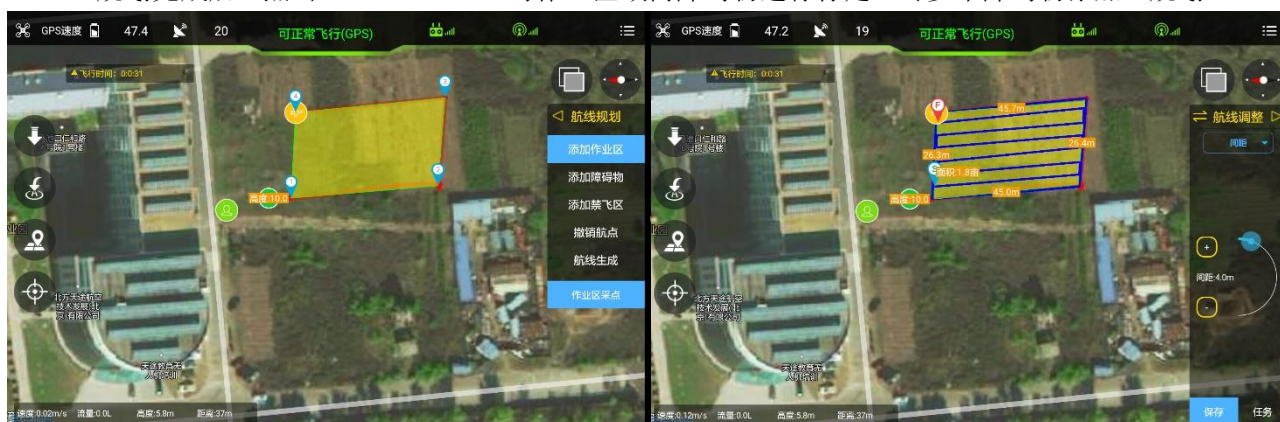
1、点击“”进入航线规划界面，点击“新建”可添加飞行航线。



2、点击“飞行器选点”弹出“ 航线规划”页面，并规划航线。

航线规划步骤：

- 1) 飞机起飞后飞行至作业地块边界，点击“**作业区采点**”，对作业区域进行规划，如图，规划完成后，点击“**添加障碍物1**”对作业区域内障碍物进行标定，可多个障碍物添加，规划



过程中可点击“撤销航点”对单个航点进行撤销。完成编辑后进行航线生成。

- 2) 航线生成后自动跳转至航线调整，通过航线调整界面可调节“间距、角度、障碍边距、作业边距及航线整体平移”，按作业需求设定好后进行任务保存，自动保存在本地任务，再次作业时可使用，保存后进行航线任务上传，选择“地块”进行上传，飞机按所规划的航线任务进行作业，选择“扫边”进行上传，飞机按所规划航线边界执行作业，完成自动



扫边任务。

- 3) 完成任务上传自动跳转至任务开始界面，此时可进行作业，可点击“**↑**”进行一键起飞，点击“开启任务”进行航线作业。也可手动起飞后开启航线任务，执行作业任务



- 4) 飞机执行航线过程中“方向”“油门”可进行控制，遥控器可干预“副翼”进行躲避障碍物。

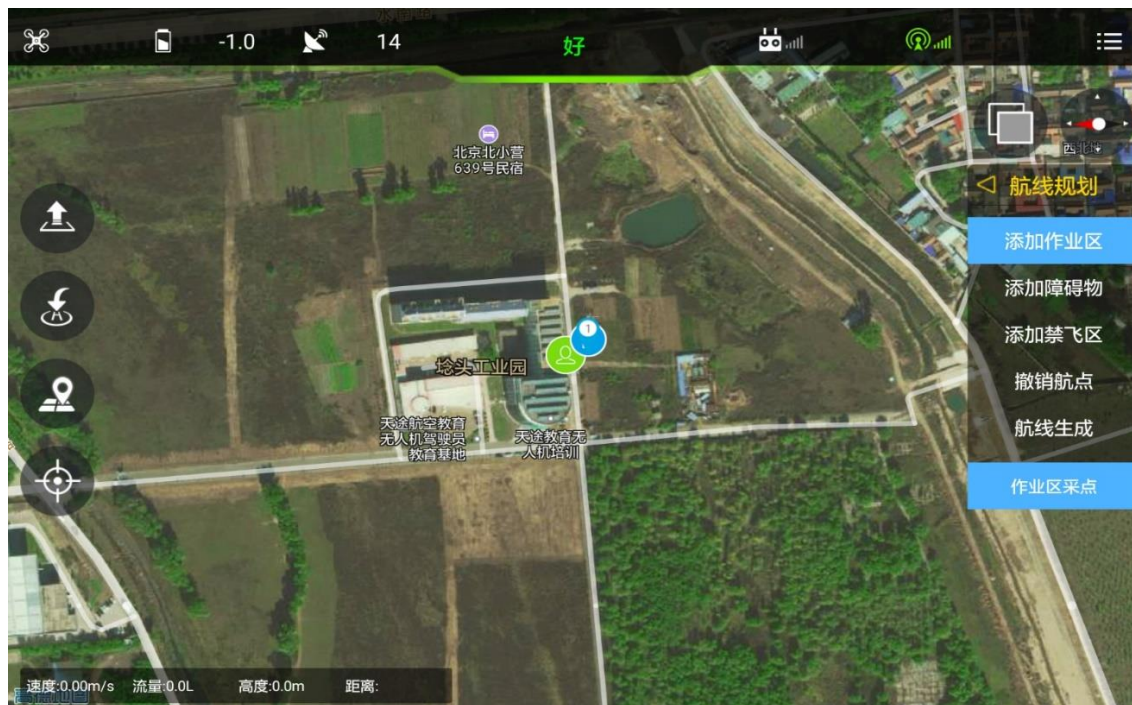


5.3.2 打点器踩点

- 1、点击 “” 进入航线规划界面，点击“新建”可添加飞行航线。

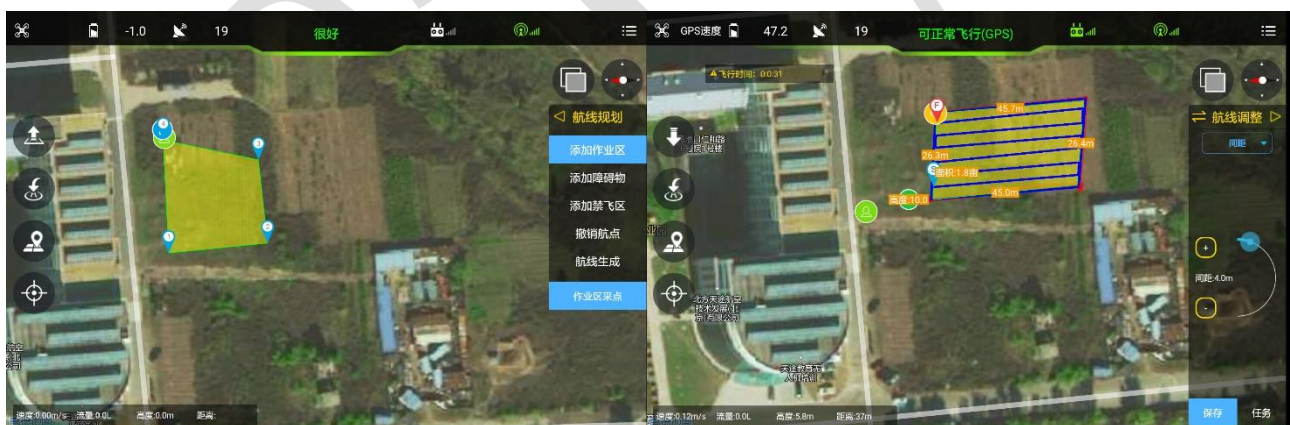


- 2、将手机/平板与打点器连接，打开手机 OTG 功能，点击“打点器选点”打点器与手机自动连接。显示为绿色连接成功。



航线规划步骤：

- 1) 当信号强度显示“好”“极好”时进行踩点，点击“**作业区采点**”，对作业区域进行规划，如图，规划完成后，点击“**添加障碍物1**”对作业区域内障碍物进行标定，可多个障碍物添加，



规划过程中可点击“撤销航点”对单个航点进行撤销。完成编辑后进行航线生成。

- 2) 航线生成后自动跳转至航线调整，通过航线调整界面可调节“间距、角度、障碍边距、作业边距及航



线整体平移”，按作业需求设定好后进行任务保存，自动保存在本地任务，再次作业时可进行使用，保存后进行航线任务上传，选择“地块”进行上传，飞机按所规划的航线任务进行作业，选择“扫边”进行上传，飞机按所规划航线边界执行作业，完成自动扫边任务。

3) 完成任务上传自动跳转至任务开始界面，此时可进行作业，可点击“”进行一键起飞，点击“开启任务”进行航线作业。也可手动起飞后开启航线任务，执行作业任务



4) 飞机执行航线过程中“方向”“油门”可进行控制，遥控器可干预“副翼”进行躲避障碍物。

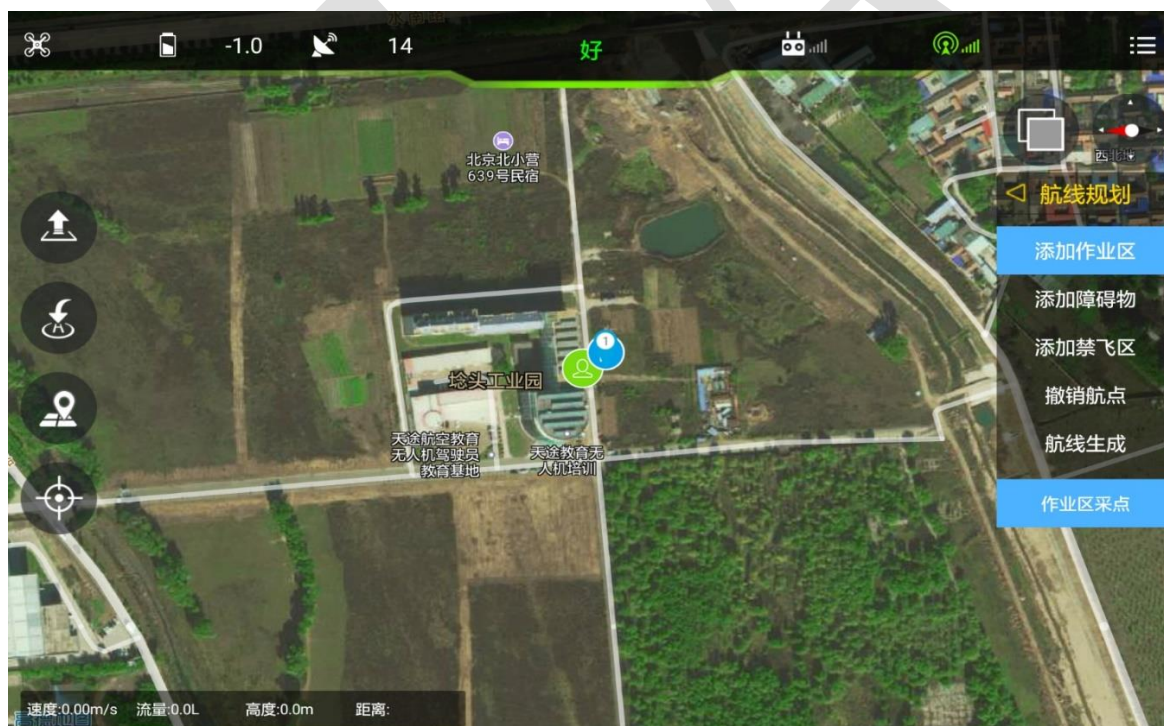


5.3.3 手机测绘

点击“”进入航线规划界面，点击“新建”可添加飞行航线。

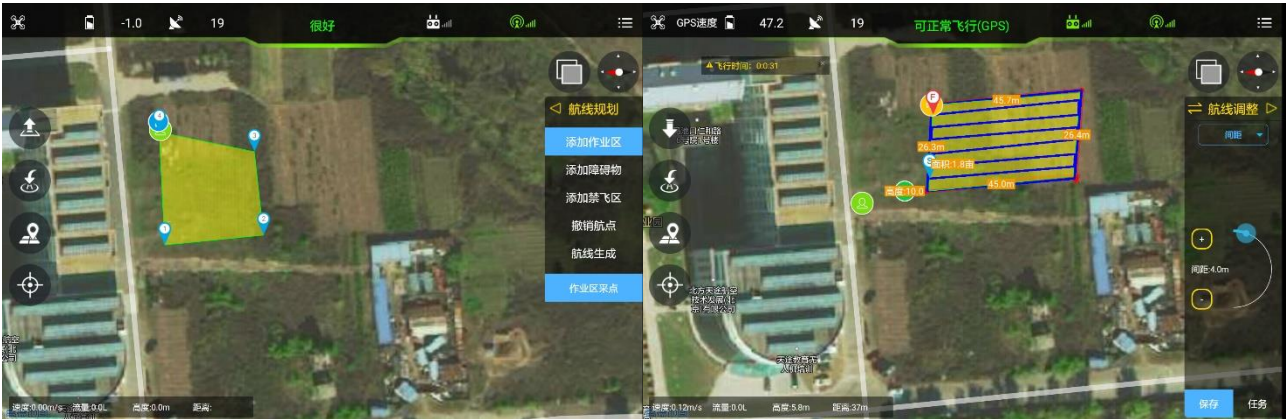


2、将手机/平板与打点器连接，打开手机 OTG 功能，点击“打点器选点”打点器与手机自动连接。显示为绿色连接成功。



航线规划步骤：

1) 当信号强度显示“好”“极好”时进行踩点，点击“**作业区踩点**”，对作业区域进行规划，如图，规划完成后，点击“**添加障碍物1**”对作业区域内障碍物进行标定，可多个障碍物添加，规划过程中可点击“撤销航点”对单个航点进行撤销。完成编辑后进行航线生成。



2) 航线生成后自动跳转至航线调整，通过航线调整界面可调节“间距、角度、障碍边距、作业边距及航



线整体平移”，按作业需求设定好后进行任务保存，自动保存在本地任务，再次作业时可使用，保存后进行航线任务上传，选择“地块”进行上传，飞机按所规划的航线任务进行作业，选择“扫边”进行上传，飞机按所规划航线边界执行作业，完成自动扫边任务。

3) 完成任务上传自动跳转至任务开始界面，此时可进行作业，可点击“**↑**”进行一键起飞，点击“开启任务”进行航线作业。也可手动起飞后开启航线任务，执行作业任务

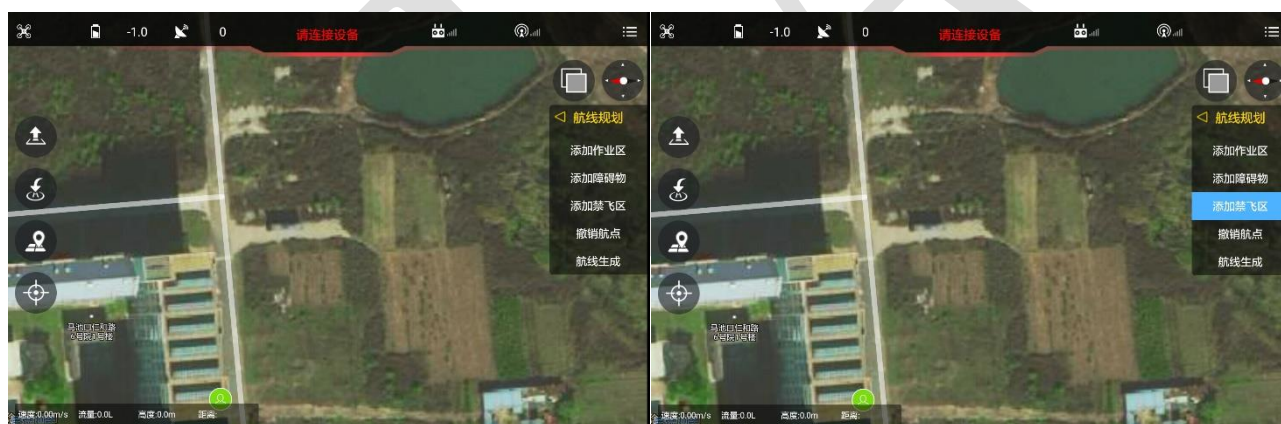


4) 飞机执行航线过程中“方向”“油门”可进行控制，遥控器可干预“副翼”进行躲避障碍物。

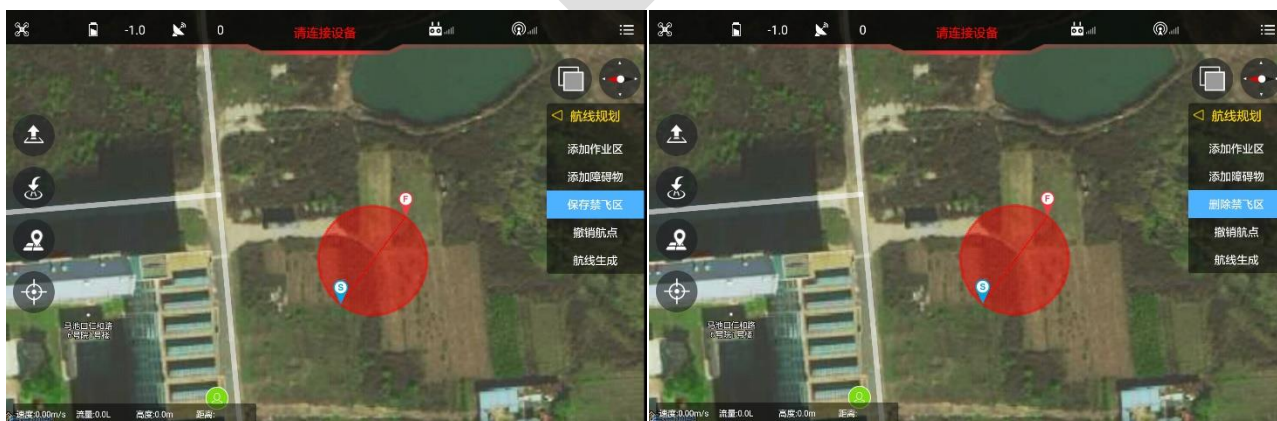


5.3.4 禁飞区域规划

1、点击“”进入航线规划界面，点击“地图选点”进入航线规划界面。选择“添加禁飞区”。

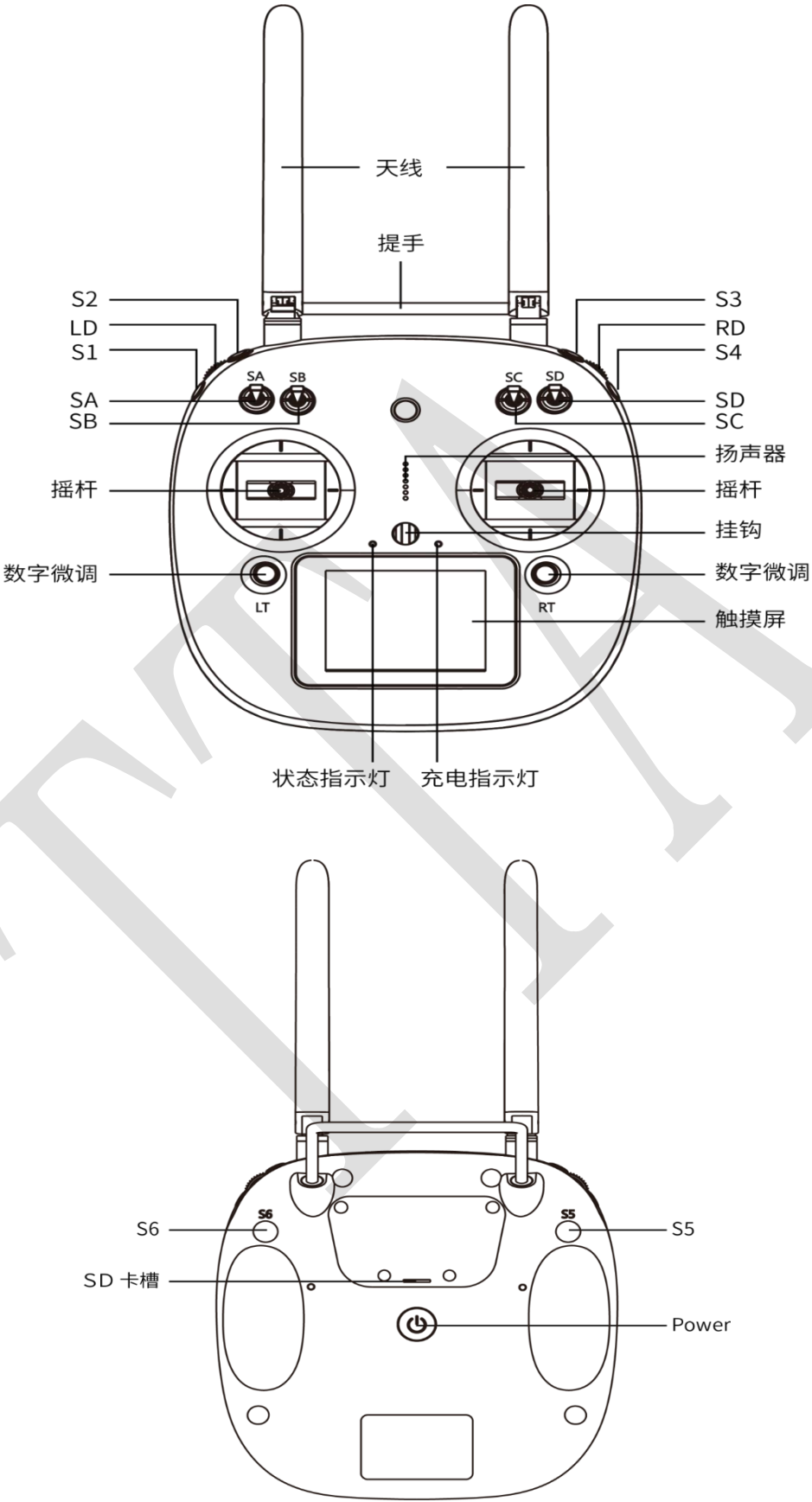


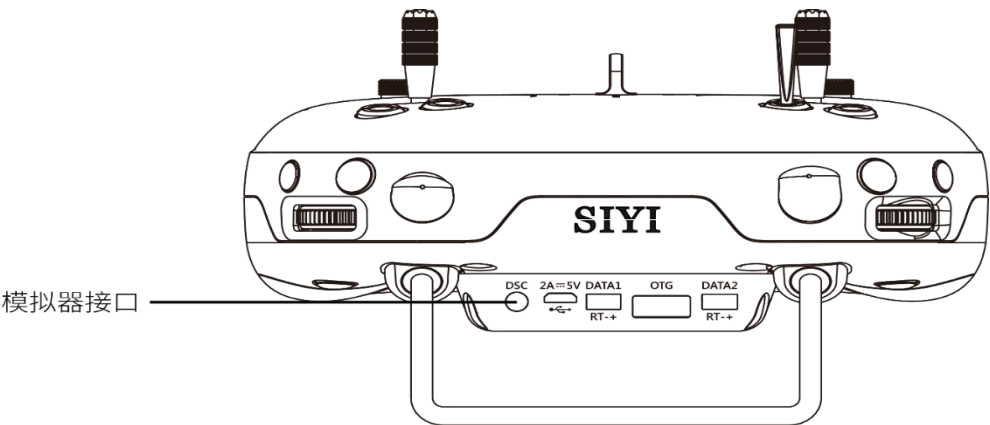
2、选择“添加禁飞区”，在地图上添加任意两点，以此两点之间形成直径为 $S\sqrt{2}$ 的圆形禁飞区域，保存禁飞区域后，禁飞区生效，当飞机接触并进去禁飞区域时，飞行器会执行强制返航。禁飞区域取消需链接飞机，点击删除即可。



6. 遥控器

- ◆ 请不要使用输出电压超过 5V 的 USB 充电器。
- ◆ 发射机充电电流不要超过 2A。
- ◆ 请不要使用破损、冒烟或者异常发热的充电器给发射机充电。
- ◆ 如在发射机充电时遇到冒烟、有异味、漏液的情况下时，请勿继续给发射机充电，请移送至本公司进行维修。
- ◆ 请勿在婴儿触碰区域给本产品进行充电，以免发生触电危险。
- ◆ 请勿在超过 60°C的环境下对本产品进行充电。





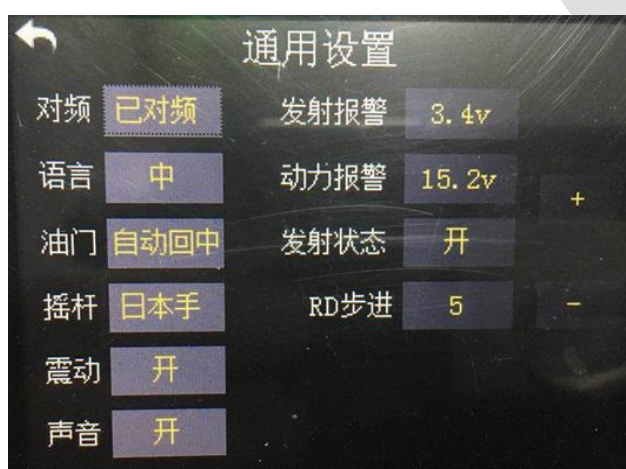
6.1 功能概述

通道	上	中	下
Stick(左): 摇杆	/	/	/
Stick(右): 摇杆	/	/	/
SA: 飞行模式	定高模式	GPS 模式	AB 模式/全自主
SB: 水泵控制模式	关闭	联动控制	手动控制
SC: 速度模式	仿地关闭	/	仿地开启
SD: 记录 AB 点	/	记录 A 点	记录 B 点
S3: 流量	关	/	开
S2: 返航	关	/	开

6.2 对频方式

接收机对频

- ◆ 打开遥控器设置，点击“系统设置”“通用设置”点击“开始对频”会显示“对频中”飞机连通带能源，5 秒内搜不到上次对频的遥控器，会自动进入对频模式，此时遥控器显示“对频中”会变为“已对频”，已经对频成功，完成后需校准遥控器。



数传对频

- ◆ 进入遥控器设置后，点击“数传设置”进入后点击“开始对频”给数传上电，5秒内无上次遥控器信号，数传会自动进入自动对频模式，这时遥控器开始对频处对显示“已对频”





发射机摇杆设定

- 1、自动回中发射机 ：关闭警告功能。
- 2、用户需要设置发射机。设置方式是：通用菜单—系统设置—点击“油门”—选择“自动回中”



摇杆可设置为“美国手”“日本手”

语言可进行设置

6.3 天线放置方向

正常作业，手握遥控器朝上时，请将遥控器天线保持竖直向上。

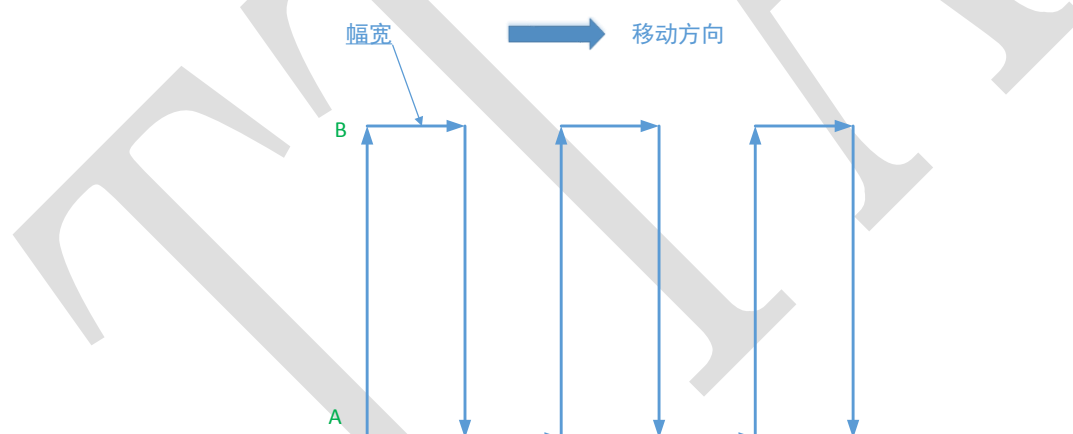
7.功能控制

7.1 飞行模式

飞行模式	说明	进入命令	条件	注意 事项
------	----	------	----	----------

定高模式	水平自稳，航向锁定，高度保持	遥控操作	GPS 卫星数足够， LED 不闪红灯	
GPS 模式	水平定点，航向锁定，高度保持	遥控操作/无药动作/其他	GPS 卫星数足够， LED 不闪红灯	
AB 模式	飞机根据记录的 A、B 点按照耕地状的航线飞行，并喷洒药液	成功记录 A、B 点，拨到模式通道至 AB 模式，横滚摇杆选择左移或右移	GPS 卫星数足够， LED 不闪红灯	
横移模式	飞机左/右向移动一个幅宽的距离	拨轮左向拨动一次，飞机左移一个幅宽；右向拨动一次，飞机右移一个幅宽	GPS 卫星数足够， LED 不闪红灯	
返航模式	飞机自动返回 home 点，飞机先对尾水平返回 home 点上方，然后高度缓慢下降，到达 home 点后可由遥控对应通道控制（油门除外）	遥控器 home 按钮长按/无药动作/低电动作/丢失遥控信号	GPS 卫星数足够， LED 不闪红灯	

7.1.1 AB 模式



AB 模式是一种操作简单，高效，容错率高的作业模式，其实现过程如上图；在记录好 A、B 点后，飞机可自动按照图示航线执行。

1、操作步骤：

- 1) 记录 A 点，飞机起飞切换至 GPS 模式下，待飞机稳定悬停后，SD（记录 AB）切换至“记录 A 点”完成记录后，LED 灯闪黄灯 2s，遥控器有语音提示。
- 2) 记录 B 点，飞机飞至要记录的 B 点处，确保 AB 之间距离大于 10m，待稳定悬停后，SD（记录 AB）切换至“记录 B 点”完成记录后，LED 灯闪绿灯 2s，遥控器有语音提示。
- 3) 选择方向，SA（飞行模式）切换至 AB 模式，此时根据需要使用横滚摇杆选择移动方向，

横滚摇杆左满舵则飞机左移，右满舵则右移。飞机执行 AB 模式后可释放摇杆。此时确保药液充足，水泵自动控制或手动控制。

4) AB 模式修正

①修正高度：通过油门摇杆控制飞行高度，油门上推飞机升高，下拉飞机降高；

②修正方向，打方向舵控制飞机航向；

③修正 A 点，从 B 点往 A 点飞行时，往上推俯仰杆，则将 A 点往前缩短 1m，往下拉俯仰杆，则将 A 点往后拉长 1m；

④修正 B 点，从 A 点往 B 点飞行时，往上推俯仰杆，则将 B 点往前拉长 1m，往下拉俯仰杆，则将 B 点往后缩短 1m。

5) 中断或退出

①当设置无药动作作为悬停或返回，AB 模式下无药时飞机会执行无药动作；

②当设置了低电量返航后，AB 模式下低电量时也会中断 AB 模式返航；

③当地块喷洒完毕时可通过手动切换飞行模式至定高打断 AB 模式。

6) 断点续喷，手动或自动（无药/低电量）中断了 AB 航线后，待药液补充后起飞，直接切换 SA（飞行模式）至 AB 模式后，飞机会飞至中断点继续执行 AB 航线模式。

2、清除 A、B 点

快速拨 4-5 次 SD（AB 记录控制杆），LED 灯红绿黄交替快闪，则完成 AB 点清除。未清除上次记录的 AB 点的情况下不能重新记录 AB 点。

3、幅宽速度设置

在软件->植保功能  里面设置幅宽和 AB 模式速度。

注：1 开启 AB 模式后一定要打开水泵控制

2 记录 A、B 点时，确保 AB 之间距离大于 10m。

3 每次记录 A、B 点时，必须等飞机 GPS 悬停稳定后拨挡记录。

4 记录新的 A、B 点时务必清楚上次记录的 A、B 点。

附录 飞行器上 LED 指示灯含义

飞行模式表示	灯状态表示	优先级
姿态（增稳、定高）	绿灯单闪 ●	低
GPS 模式（角度、速度）	绿灯双闪 ●●	低
AB 模式	绿灯三闪 ●●●	低
GPS 表示	灯状态表示	优先级
GPS 未连接/GPS 未收到星	红灯三闪 ●●●	低
GPS 信号较差	红灯双闪 ●●	低
GPS 信号一般	红灯单闪 ●	低
GPS 信号很好	红灯不闪 ○	低
低压报警表示	灯状态表示	优先级
一级报警	黄灯三闪 ●●●	低
二级报警	黄灯快闪 ●●●●●	高
两面校磁表示	灯状态表示	优先级
水平校准	黄灯常亮 ●——	中
垂直校准	绿灯常亮 ●——	中
校准失败	红灯常亮 ●——	中
校准成功	红绿黄交替闪 ●●●	中
加速度计校准表示	灯状态表示	优先级
正在校准	红绿黄交替闪 ●●●	中
校准成功	绿灯常亮 ●——	中
异常状态表示	灯状态表示	优先级
遥控器失控	红灯快闪 ●●●●●	高
磁罗盘干扰/异常	黄绿交替闪 ●●●●●	高
GPS 丢星/异常	红绿交替闪 ●●●●●	高
IMU 震动过大/异常	红黄交替闪 ●●●●●	高
其他状态表示	灯状态表示	优先级
上电初始化	红绿黄交替闪 ●●●	高
解锁表示	红绿黄交替闪 ●●●	高

解锁失败	红灯常亮 ● ———	高
------	------------	---

附录 技术支持

如果您在实际操作中遇到任何问题，可咨询天途技术支持。

北京总部：

北方天途航空技术发展（北京）有限公司

TEL: +86-010-89761977

P.C:102200

E-mail: info@ttavitation.com

[Http://www.ttavitation.com](http://www.ttavitation.com)

地址：中国北京市昌平区马池口镇埝头工业园 1 号楼天途大厦

j)