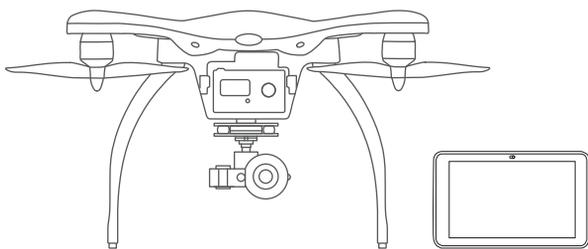


GHOSTDRONE 2.0

LTE版使用手册



eHANG | 亿航

感谢您对亿航的信任和支持,
欢迎您与GHOSTDRONE一起享受飞行之旅。
如在使用过程中有任何问题,
可以随时联系我们,
也欢迎您反馈更多的意见和建议,
您的每一个意见和建议对我们都至关重要。

同时,
您也可通过以下链接加入GHOSTDRONE官方互动平台,
了解更多关于我们的最新信息。
更期待您能把拍摄的精彩视频分享到官网和论坛

... ..



官方微博



官方微信

联系我们

官网: www.ehang.com
售后热线: 400-622-1638
服务时间: 周一至周五 9:00-18:00(法定节假日除外)
官方服务邮箱: service@ehang.com
最终解释权归广州亿航智能技术有限公司所有
企业标准: Q/ EHT 001-2017

目录

重要注意事项

重要注意事项	01
--------	----

产品概述

产品特性	02
勘察航点	02
任务巡航	02
飞行器结构图	03
电池结构图	03

飞行器组装

螺旋桨安装与拆卸	04
----------	----

配件使用

智能飞行电池	06
球形相机云台	10
4K球形相机	10
飞行器指示灯说明	11
平板电脑及随身WiFi	12
飞机SIM卡的安装与取出	13

连接设备

开启飞机	14
开启平板电脑、随身WiFi及EHANG Pro	14
连接飞机	14

软件应用

界面介绍	16
输入图传地址	18
飞行参数设置	19
解锁起飞	20
指点飞行	21
收藏航点	23
飞行计划	24
添加收藏航点	28
飞机重命名	30
飞机磁罗盘校准	30
飞机IMU校准	32

参数

参数	33
----	----

1.重要注意事项

请注意以下重要事项：

使用前，请仔细阅读国际民航组织和当地空域管制规定、无人机管理规定的相關條例。使用者如因违反相关法规导致违反国家法律法规，或不按照本手册使用步骤、注意事项而产生的自身或他方的人身伤害或财产损失，以及产生的法律责任，由使用者自行承担。

- 1.飞行器在飞行过程中存在一定的危险性，首次体验飞行器各项功能时，必须选择完全开阔的环境进行飞行，才可安全地体验飞行器的各项功能。
- 2.请勿在相关法律法规限制的禁飞区域飞行。
- 3.飞行时，请远离障碍物、人群、高压线、树木、水面等不适宜飞行的环境。
- 4.飞行器可能会因建筑物密集或过高而受到干扰导致无法正常飞行，请选择空旷的环境飞行，减少飞行器定位误差。
- 5.请远离电磁环境复杂的场所。飞行器必须在信号塔、基站等干扰环境200米以外使用，避免因受到电磁干扰无法起飞、失控坠机等状况。
- 6.恶劣天气下请勿使用，如高温、下雪、大风（6级以上）、雨雾等天气。
- 7.飞行过程中，建议在可视范围内操控飞行器，避免因不了解飞行状况而发生意外。
- 8.严禁18岁以下的未成年人操控本产品。
- 9.使用前，请确保平板电脑、飞机电池电量充足。
- 10.准备飞行前，飞行器机头朝前放置，操作者与飞行器保持至少5米距离。同时尽可能远离其他不安全因素（如障碍物、人群、高压线等）。
- 11.切勿触碰或靠近旋转中的螺旋桨，以免刮伤。
- 12.注意观察平板电脑、飞机的实时电量，任意设备电量低时请及时操作着陆。

2.产品概述

GHOSTDRONE 2.0 LTE版针对行业用户，主要特点为航点规划及巡航飞行。飞行器可以灵活替换下挂配置，满足不同行业的定制需求。为降低操控难度，GHOSTDRONE 2.0 LTE版摒弃了传统的遥控器地面控制方式，使用高清平板电脑进行地面控制交互。在软件方面强化突出了航点飞行功能。同时，在通讯方面创新性地通过4G远程操作解决了超远距离控制的问题。在4G通讯的模式下，用户可以灵活配置起降/控制场地，实现了远程的实时集中管理。

■产品特性

飞行器：GHOSTDRONE 2.0 LTE版机体一台，机体内附带一张4G专网通讯sim卡（sim卡为选配）。

任务挂载：球形相机云台套装。

地面控制设备：10.6寸高清平板控制电脑，机身内附带一张4G专用通讯sim卡（sim卡为选配）。

地面控制软件：EHANG Pro 专业控制软件。

通讯计费方式：4G专用通讯卡实时流量（10分钟飞行，上行约100 m/下行约100 m）。

■勘察航点

行业客户可以通过地面控制设备（10.6寸平板电脑）控制飞机一键起降。

在平板电脑上点击地图，指挥飞机自动飞行至目的地。

当到达目的地后，用户可使用微控功能微调飞行器朝向、云台角度等参数。

取得合适的位置后，可点击平板电脑上的收藏航点按钮为此地点/动作进行记录。

用户可在地面控制设备上看到飞行器实时图像传输及飞行姿态数据。

在此过程中，飞行器与地面控制设备的通讯方式完全基于4G信号的传输。在超远距离飞行时，对飞行器飞行方向、天线朝向、操作者水平等无要求。

勘察时，有可能会遇到部分区域4G信号较弱。需要用户在勘察时根据实际情况规避信号弱区域。

■任务巡航

1.规划好完整的航线后，用户可将勘察好的航线保存并复用。

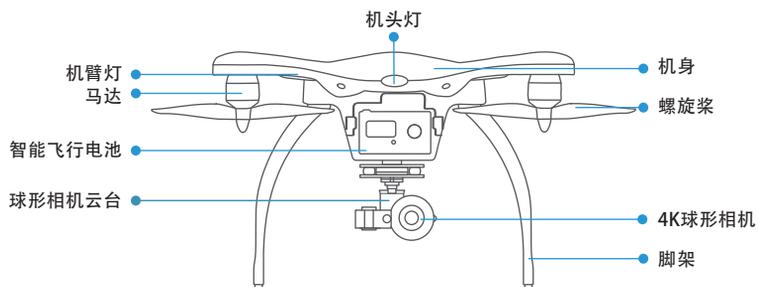
2.进行任务巡航时，可由专人在指定场地展开飞行器设备。

3.飞行器实际控制权可由指挥人员远程在任意位置进行操作掌握。

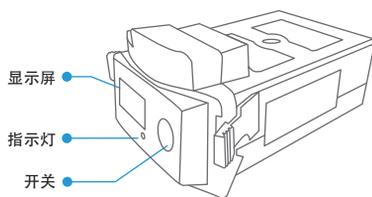
4.执行任务巡航时，指挥人员可在平板电脑上监控飞行器的实时图传、飞行数据等内容。

5.在此过程中，飞行器与地面控制设备的通讯方式完全基于4G信号的传输。在超远距离飞行时，对飞行器飞行方向、天线朝向、操作者水平等无要求。

■ 飞行器结构图



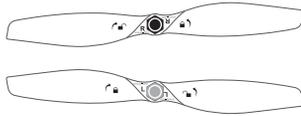
■ 电池结构图



3. 飞行器组装

■ 螺旋桨安装与拆卸

GHOSTDRONE 2.0 LTE 版采用二叶 8.5 英寸自紧桨，桨帽颜色分为银色与黑色两种，代表不同的旋转方向，需安装在对应颜色的马达轴上。



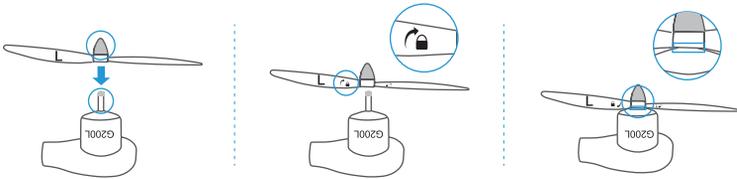
符号说明

 锁紧：沿该方向可拧紧螺旋桨到马达上。

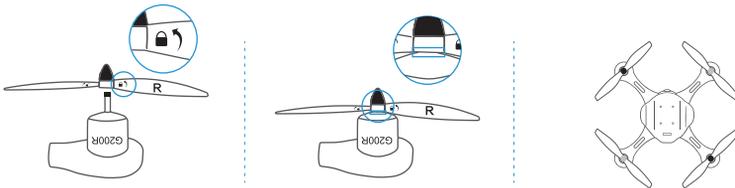
 解锁：沿该方向可从马达上卸下螺旋桨。

安装

1. 将飞行器机身反躺放置。
2. 将银色桨帽螺旋桨放置在银色芯马达轴上，安装时一只手握住马达，另一只手按照螺旋桨上标示的锁紧方向转动螺旋桨，直至完全贴合马达。

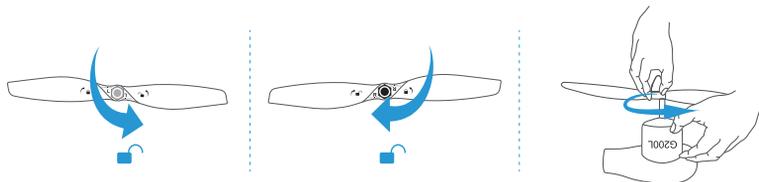


3. 同理将黑色桨帽螺旋桨安装在有黑色芯马达轴上。



拆卸

一只手握住马达，另一只手抓住螺旋桨按解锁方向旋转，即可拆卸螺旋桨。



⚠️ 注意事项

1. 每次飞行前请检查螺旋桨是否安装正确与稳固。
2. 每次飞行前请务必检查各螺旋桨是否完好，如有破损、老化、变形等情况，不得用于飞行，请及时更换螺旋桨。
3. 请勿靠近或触碰旋转中的螺旋桨，以免割伤。由于桨叶较薄，请小心操作，以防意外划伤。
4. 请使用亿航官方提供的二叶 8.5 英寸自紧桨以保证最佳的飞行效果。螺旋桨为易耗品，不提供保修，如需购买，请访问官网：www.ehang.com。

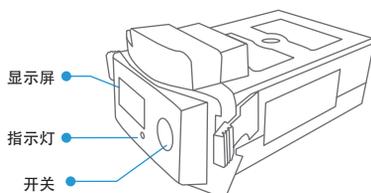
4.配件使用

■智能飞行电池

**⚠ 不正确地使用电池可能会导致电池起火、爆炸或其他危险。
请务必熟悉产品后再进行使用。**

智能飞行电池是一款 4S 锂聚合物电池。其容量为 4500 mAh，电压为 17.4V，含智能显示屏，并带有充放电管理功能。飞行器电池必须使用亿航官方提供的专用电源适配器进行充电。

电池结构图



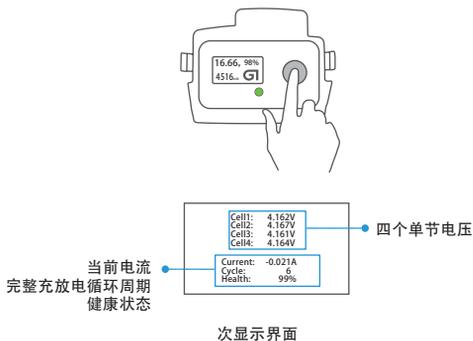
开机

连续按两次开关按钮（间隔少于 3 秒），第二次为长按，显示屏界面会从左到右出现“EHANG”动态图，待最后一个字母“G”出现后松手，开机成功后（电池指示灯常亮）进入主显示界面。



注：待机状态（未开机状态）下，可通过短按电池开关按钮查看电量。（电池屏幕会显示主显示界面，时长约 3 秒，此过程指示灯不亮）

开机后，可通过短按开关按钮进入次显示界面，再次短按开关按钮可回到主界面，如下图：



关机

连续按两次开关按钮（间隔少于3秒），第二次为长按，界面会呈现“EHANG”动态图从左到右小时，待其完全消失后松手，成功关机。



电池取出与装入

取出电池：先关闭电池，然后捏住电池两侧的手柄，把电池从电池舱内取出。

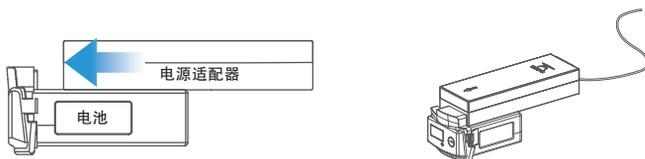
装入电池：捏住电池两侧的手柄，把电池推入电池舱内，舱内电源插片需对准电池接口，听到“咔嗒”的声音，电池即被卡紧于电池舱中。



注：请勿在电池开机状态下插拔电池，否则可能会损坏电池。

电池充电

请先连接电源适配器和电池，再连接电源。成功连接后，指示灯慢闪，电池显示屏会显示充电状态。



电池放电

进入放电状态（带载情况）后，指示灯常亮，显示屏界面如下图：



指示灯说明

电池指示灯	绿色慢闪	充电
	绿色快闪	电量低
	绿色常亮	工作状态
	熄灭	待机状态

使用注意事项

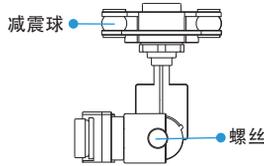
1. 必须使用亿航官方提供的专用电源适配器进行充电。
2. 严禁使用非亿航官方提供的电池。如因使用非亿航官方的电池而引发的事故，亿航概不负责。
3. 严禁使用二手电池，如因使用二手电池而引发的事故，亿航概不负责。
4. 严禁使用或储存鼓包、破损、变形的电池。严禁给鼓包、破损、变形的电池充电放电。
5. 请勿在电池开机状态下插拔电池，否则可能会损坏电池。
6. 严禁给电池过度充电。严禁使用涓流模式充电。
7. 严禁在无人看管的情况下长时间充电。
8. 请勿将电池置于阳光下充放电或储存。请于常温下储存电池。严禁在高温或低温条件下储存电池。
9. 使用过的电池需冷却至常温后再充电。刚充完电的电池需冷却至常温再使用。
10. 严禁在强静电或者磁场环境中使用电池，否则电子保护装置可能会受到损坏导致危险事故。
11. 严禁用导线或其他金属物体致使电池正负极短路。
12. 严禁拆卸电池外壳。严禁以任何方式拆卸或改装电池线路，或刺穿电池。
13. 严禁给电池放电至每节电压低于 3.0 V。要保证电池状态良好，需要保持每节电池电压不低于 3.2 V。如每节电池电压低于 2.9 V，电池会被永久损坏。
14. 充满电的电池，请勿在不使用的情况下静置超过 2 到 3 天。如到第 3 天仍然不需要使用电池，需要将电池放电至每节电池电压介于 3.6 V - 3.8 V，才能安全储存电池。
15. 大部分锂电池能完整充放电不超过 300 次。长期充满电不使用使其自然放电到过放状态、长期过度放电、长期把电池暴露在高温下都会大幅度缩减电池寿命。
16. 坐飞机时请把电池放在你的手提行李里，不要放在需要过安检的行李里运输，否则会违反法规。

存放注意事项

1. 电池理想的储存温度为 $23 \pm 5^{\circ}\text{C}$ 。
2. 必须放置在远离小孩、水源、火源、金属物体的地方储存。
3. 储存电池最理想的地方是水泥或陶瓷材料制成的地方。严禁将电池置于易燃物上充电。严禁在电池储存区域放置包括木家具、地毯、汽油瓶等易燃物。必须在电池储存区域附近长期放置一个灭火器。
4. 储存电池时，建议使用防火袋或防火盒。严禁使用旅行包或旅行箱长时间储存电池，万一电池着火，包内塑料和泡沫会助燃。
5. 长期不使用，电池储存容量保持 50% -60%；每 2 个月需对电池充放电 1 次。
6. 请勿将电池当做日常垃圾处理。损坏或者无法使用的电池应该放置在特殊的指定用途的容器中。电池属于电子电器垃圾，请按照当地的处理方法进行回收处理。

■ 球形相机云台

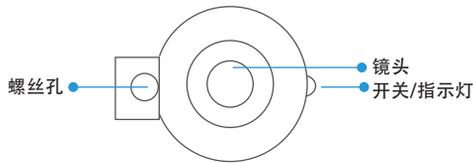
球形相机搭配其专属三轴云台。此云台采用超薄驱动电机，更轻巧灵敏。同时采用撑托式云台结构，使云台和相机更加安全稳固。



■ 4K球形相机

4K 球形相机内无电池，重量轻，球形设计可减少风阻，尤其是高速飞行的气流扰动。相机镜头低畸变，低照度图像画质表现优异。

4K 球形相机最高支持每秒 30 帧的 4K 高清视频录像，最高支持 1200 万像素静态照片拍摄。标配容量为 16GB Class 10 的 Micro SD 卡，最大可支持 64GB 的 Micro SD 卡（建议使用 Class 10 或 UHS-1 及以上规格的 Micro SD 卡，以满足相机快速读写图像数据的要求）。

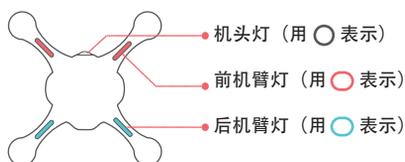


4K球形相机使用方法

在 EHang Pro 软件飞行界面，点击“录像”按钮，则开始录像，再次点击“录像”按钮，则停止录像。点击“拍照”按钮，则可控制相机拍照。

■ 飞行器指示灯说明

机身指示灯包括 1 盏机头灯和 4 盏机臂灯。其中，机头灯为彩色灯，机臂灯为单色灯。4 盏机臂灯中，飞行器前方的机臂灯为红色，后方的机臂灯为蓝色。现将机身指示灯的显示状态以及与之相对应的信息列入《飞行器指示灯状态信息表》，以供查阅。



指示灯状态: ● 快闪 ● 慢闪 ● 常亮 ○ 熄灭

机头灯	机臂灯	信息
○ ● 通电后白色长亮至蓝绿快闪完毕	● ● → ● ●	初始化进行中
● 黄蓝交替慢闪	● ●	尚未收到控制数据
● 红色快闪	● ●	解锁检查未通过，不能解锁
● 黄色慢闪	● ●	GPS未3D锁定，只能在手动模式下解锁
● 蓝色慢闪	● ●	GPS已3D锁定，可以解锁
● 黄色常亮	● ●	GPS未3D锁定，已经解锁
● 绿色常亮	● ●	GPS已3D锁定，已经解锁
● 黄色慢闪	● ●	电池电量不足（与是否解锁无关）

飞行器指示灯状态信息表

注：

3D 锁定：通过 GPS 锁定飞行器当前在三维空间内的位置。

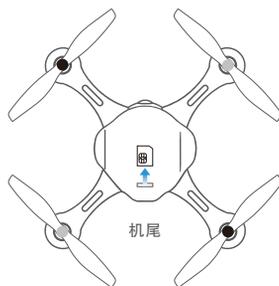
■ 飞机SIM卡的安装与取出

SIM 卡的卡槽位于飞机底部的机尾处。

如图所示，将 SIM 卡按照下图方式轻轻插入卡槽，并按压固定。



如图所示，按压卡槽内的 SIM 卡，待卡弹出后，轻轻取出即可。



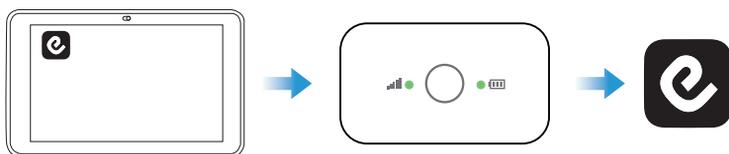
5.连接设备

■ 开启飞机

- (1) 飞机置于水平地面；
- (2) 连续按两次开关按钮（间隔少于 3 秒），第二次为长按，显示屏界面会从左到右出现“EHANG”动态图，待最后一个字母“G”出现后松手，发出“嘀嘀”的声响，飞机指示灯亮起，飞机启动成功。

■ 开启平板电脑、随身WiFi及EHANG Pro

- (1) 按住电源按钮  2 秒钟，打开平板电脑。
- (2) 打开随身 WiFi，搜索 WiFi 名称及输入 WiFi 密码。
- (3) 点击桌面 EHANG Pro 的图标，打开软件，进入软件主页。



■ 连接飞机

- (1) 预先将无人机开机，一分钟后，点击页面的“添加飞机”按钮。
- (2) 再点击下拉按钮，弹出连接方式菜单。



注：

无人机的 Copter ID 为机舱内 SSID 名称“EHang_xxxxxx”中的“xxxxxx”；
如 SSID 为 EHang_P2304076540009B，则其 Copter ID 为 P2304076540009B

(3) 选择框中选择“Copter ID”，进入输入 Copter ID 的界面。



(4) 输入已开启飞机的 Copter ID，再点击连接。



(5) 点击“连接”按钮，连接无人机。



(6) 返回主界面后，确认飞机是否正正确接收数据：

- 确认“心跳”是否有在跳动；
- 确认是否为“自稳”模式；
- 确认飞机的详情状态；
- 确认飞机的 GPS 定位是否与飞机当前位置相符。

6. 软件应用

■ 界面介绍



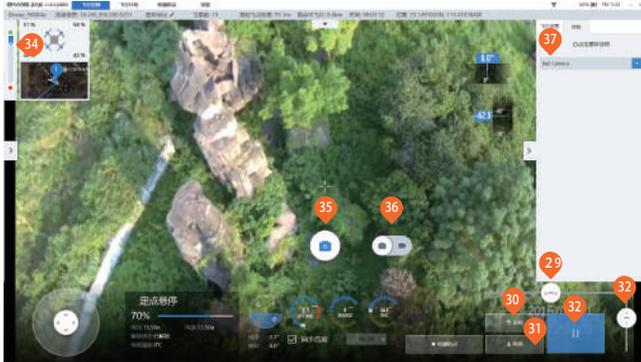
- 1 软件版本
- 2 功能标签
- 3 状态栏
- 4 添加飞机
- 5 删除飞机
- 6 飞机名称
- 7 连接或断开飞机连接按钮
- 8 飞机状态详情
- 9 导入已经设置好的航线，此操作需要设置完飞行计划才可使用
- 10 完成“导入航线”后，可读取航线以确定航线是否正确
- 11 完成 9 10 操作后，点击“执行航线”，飞机开始巡航
- 12 识别的机型及电机负载数据
- 13 相机图传与地图切换窗口
- 14 小图标介绍：
 - ↓ 下载地图
 - ↕ 载入离线地图
 - ⊙ 定位笔记本位置
 - ▲ 飞机所在位置
 - ⊕ 放大地图
 - ⊖ 缩小地图
- 15 地图模式切换
- 16 飞机所处地理位置
- 17 微控：小幅度地调整飞机位置。拖动白色圆点即可控制飞机缓慢飞行，注意机头方向。
- 18 电池电量百分比
- 19 水平仪与指南针
- 20 飞机水平方向飞行速度
- 21 飞机垂直方向飞行速度
- 22 飞机距离起飞点的相对高度
- 23 飞机横滚角度；飞机俯仰角度
- 24 与起始点高度同步

25 将飞机当前位置收藏为航点

26 飞机解锁按钮：点击此按钮，可查看螺旋桨及电机是否正常工作

27 云台偏航滑竿：左右滑动改变偏航角度（默认自动归中）

28 云台俯仰滑竿：上下滑动改变俯仰角度（默认不自动归中）



29 机头偏航控制滑竿：往左滑动，飞机逆时针旋转；往右滑动，飞机顺时针旋转

30 返航按钮：点击此按钮，飞机将会返回到起飞点上方所设定的高度

31 悬停按钮：点击此按钮，飞机将悬停在当前位置

32 降落按钮：点击此按钮，飞机将缓慢垂直降落，请注意着陆点是否安全

33 高度调节滑竿：往上滑动，飞机垂直高度升高；往下滑动，飞机垂直高度下降

34 航线进度条：绿色点代表起始地点，红色点代表航线终点，蓝色表示飞过的路程。只有航线飞行才会出现此进度条。

35 拍照 / 录像按钮 在拍照模式下，单击一次，拍照；在录像模式下，单击一次，开始录像，再单击一次，停止录像。

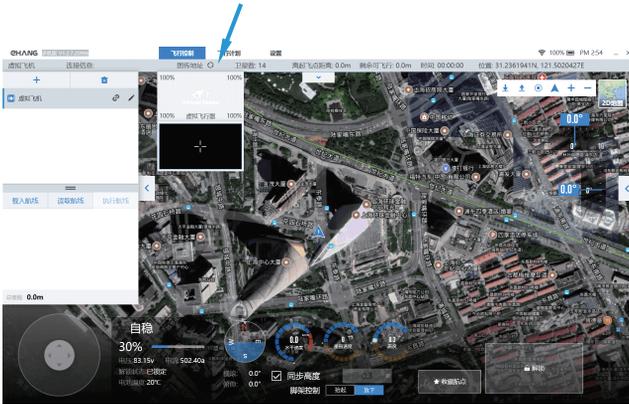
36 拍照 / 录像模式切换按钮

37 自动识别的挂载名称

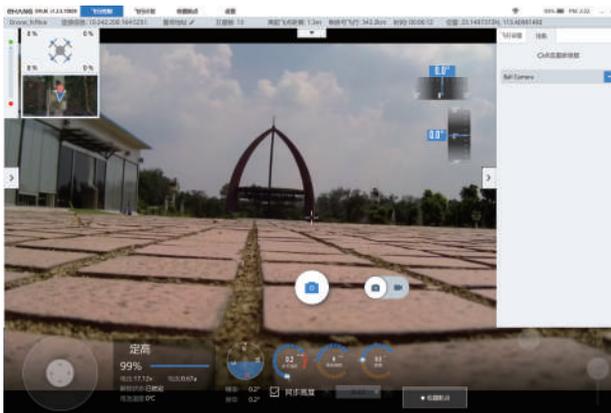
刷新获取图传

一般情况下无人机连接之后软件会自动获取并加载图传信号；
点击“图传地址”右边的刷新按钮，可以重新自动获取图传信号。

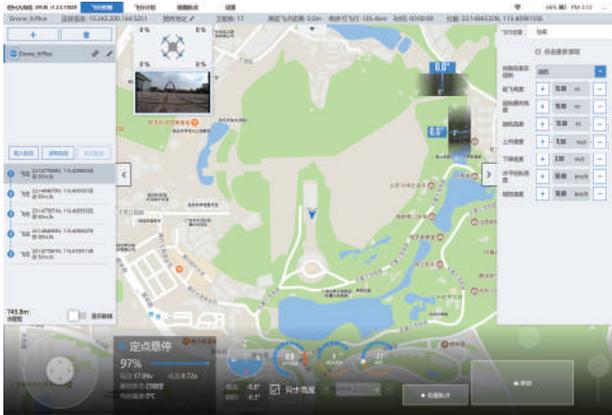
图传刷新按钮



图传连接完成后，即可查看相机拍摄的画面。



■ 飞行参数设置



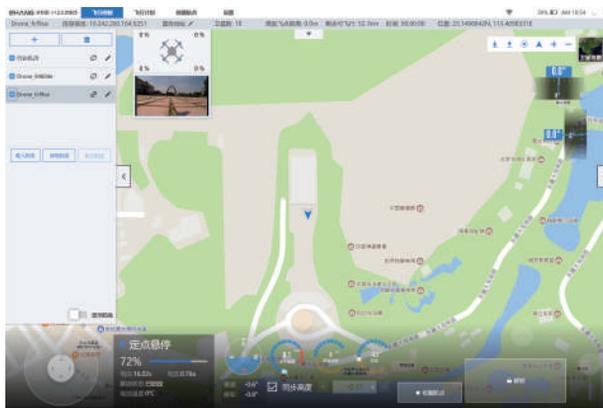
点击右侧的  展开参数设置，根据各自需求设置飞行参数。

1. 失联后是否返航：飞机失去连接后，接下来飞机的操作。建议选择“返航”。
2. 起飞高度：飞机起飞后上升的高度，且会在该高度悬停，等待下一步操作。
3. 返航最终高度：飞机返回起飞点上方悬停的高度。
4. 返航高度：飞机在返回起飞点上方这个过程的高度。
5. 上升速度：飞机在上升过程的速度。推荐速度值：1.5 m/s。
6. 下降速度：飞机在下降过程的速度。推荐速度值：1.5 m/s。
7. 水平巡航速度：飞机在水平飞行的速度。推荐速度值：36 km/h。
8. 微控速度：飞机在水平飞行的速度。推荐速度值：5 m/s。

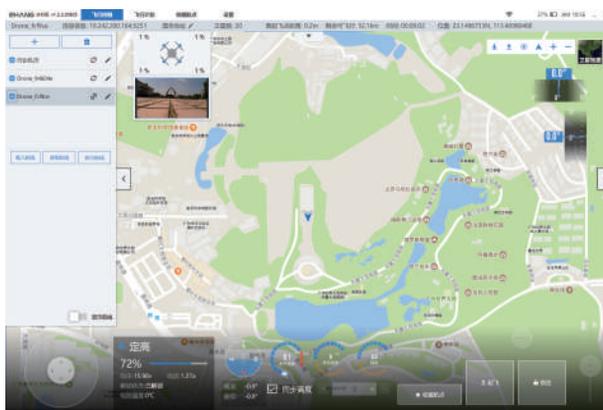
■ 解锁起飞

解锁前，确保周围环境空旷、安全、无干扰。当卫星数 ≥ 14 时，才可解锁。

点击“解锁”按钮，螺旋桨及电机开始转动，查看螺旋桨的旋转速度、方向是否准确，检查电机是否正常旋转。

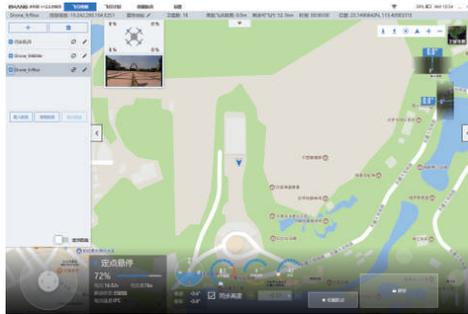


检查后，若发现异样，点击“锁定”按钮，停止起飞。若无异样，继续点击“起飞”按钮，拖动确认起飞的滑块，飞机即飞至预设高度并悬停，等待下一步操作。

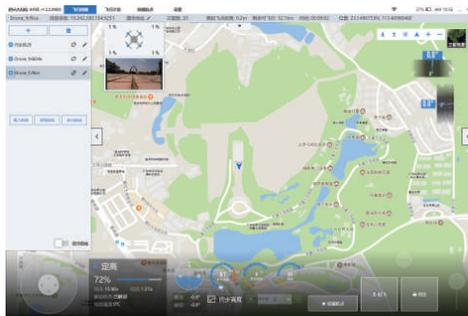


■ 指点飞行

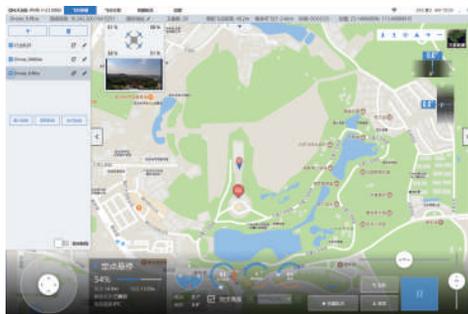
点击“解锁”按钮，此时螺旋桨开始旋转，处于待起飞状态。检查螺旋桨及电机是否正常运行。



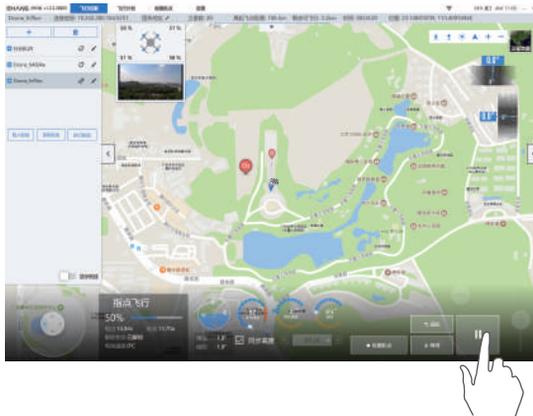
点击“起飞”按钮，飞机上升至设置好的起飞高度，并悬停于当前位置。



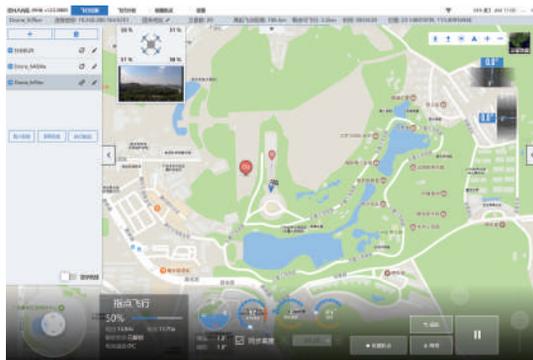
可通过右下角的高度调节拉杆调节飞机高度，然后在地图上选择（单击地图）要飞往的地点，即出现Go，Go图标可以被拖动来调整位置，点击Go，飞机即飞往目的地。



蓝色线为设定的航线, 白色线为飞机飞行的路线。在飞行的过程中, 若出现紧急情况, 可立即点击“悬停”按钮。

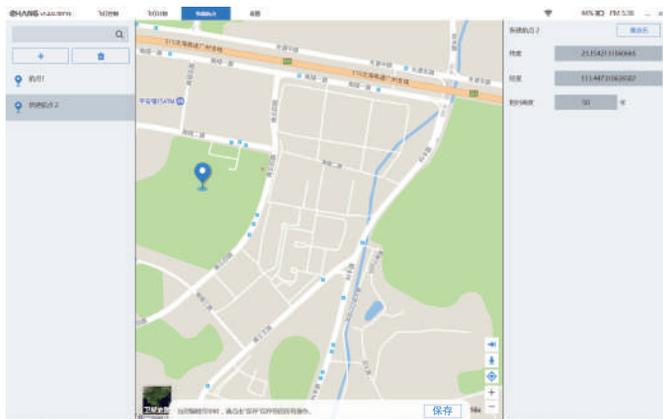


若中途需要修改指点飞行路径, 点击“悬停”, 单击地图选择要飞往的地点, 再点击 Go。



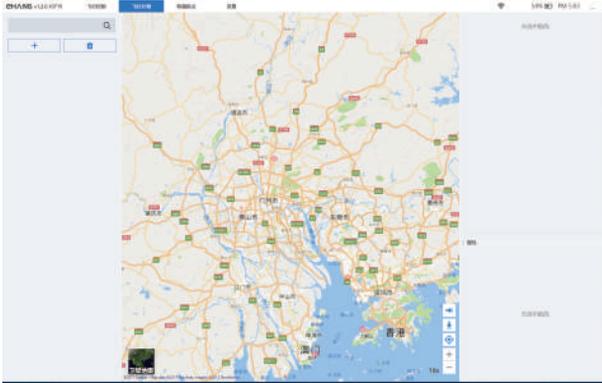
■ 收藏航点

点击 **+** 或者双击地图添加航点。可通过点击右上角的“重命名”来修改航点名称。可以通过按住航点拖动来改变航点位置,也可根据需要,设置航点的经度、纬度,以及相对高度的参数。最后点击“保存”即可。当收藏的航点过多时,可通过搜索栏来搜索已添加的航点。

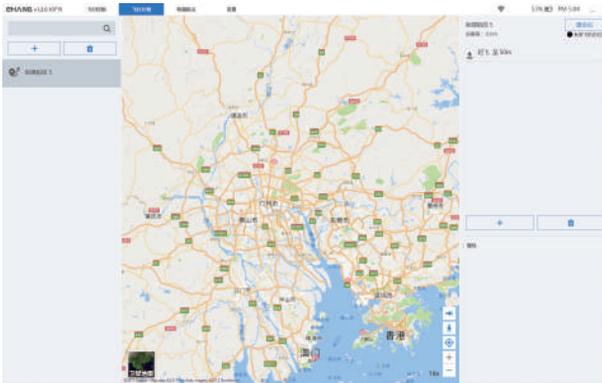


■ 飞行计划

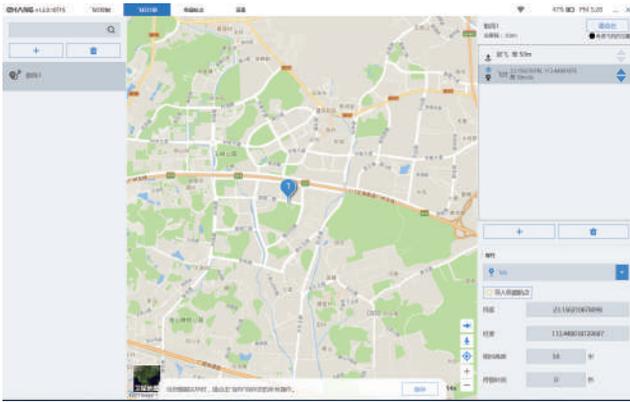
步骤 1：点击 + 新建航线：



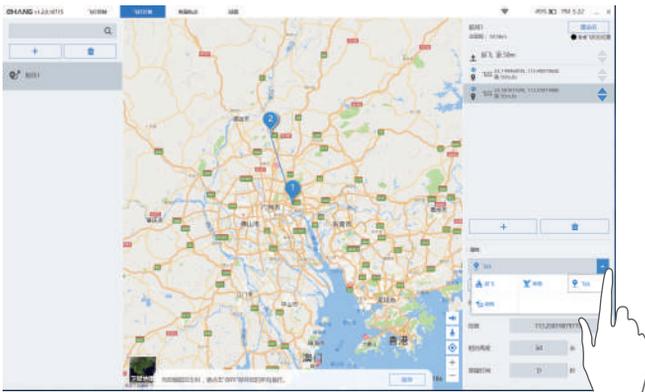
步骤 2：点击右上角“重命名”可修改航线名称。航线的第一个动作是“起飞”，请勿修改，否则将导致航线执行出现错误。



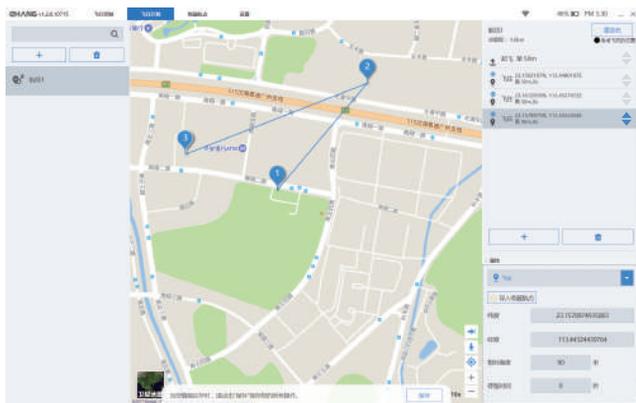
步骤 3: 点击右侧的 + 或者双击地图，添加航点。可按住航点拖动来改变航点位置。右下角部分可修改纬度、经度、相对高度、停留时间等航点参数。



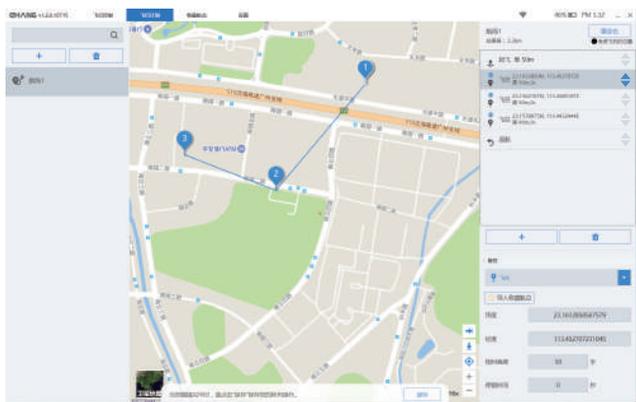
步骤 4: 如图打开属性，根据个人需要，设置航点的动作。



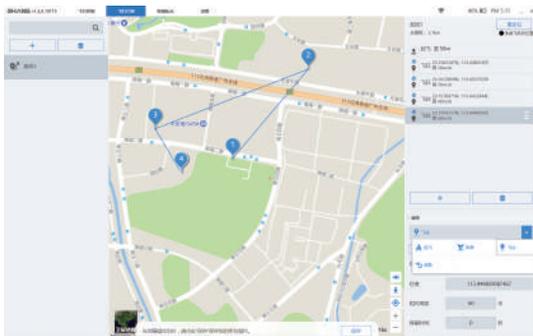
步骤 5: 点击右侧的 + 或者双击地图, 继续添加航点。



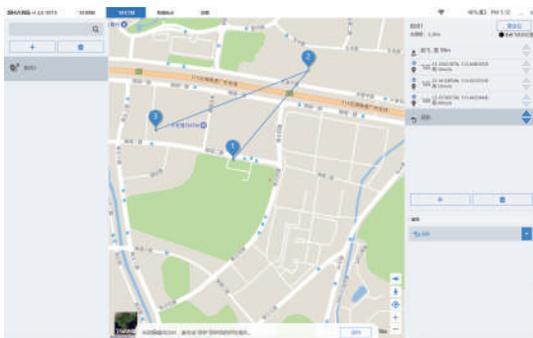
步骤 6: 如图, 按住上下拖动可调整航点顺序, 注意第一个操作为起飞, 请勿改动。



步骤 7: 若航线需要三个航点，则需要添加第四个航点，再点击修改属性，则第四个航点则变成飞行动作，例将第四点设置成“返航”。

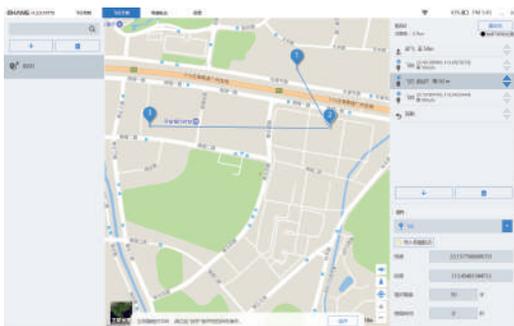
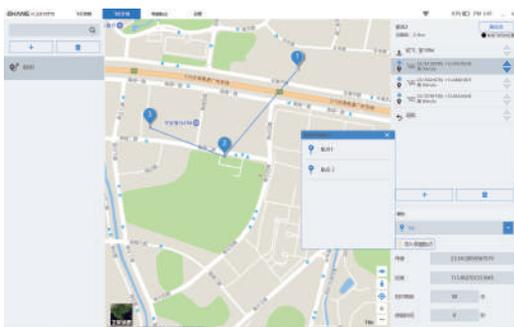


最终航线显示 3 个航点，如下图所示：

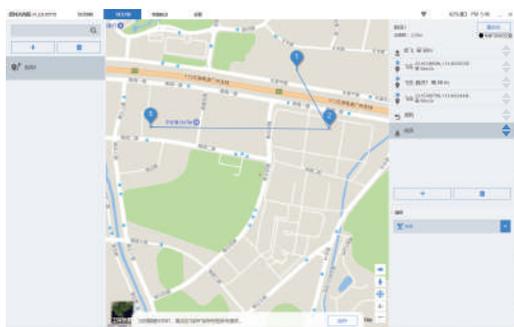


■ 添加收藏航点

选择需要替换的航点，点击“导入收藏航点”（请预先收藏航点），选择已有的航点。

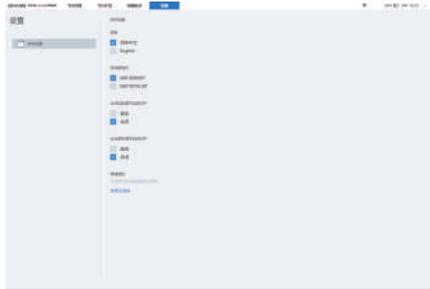


设置好飞行计划后，请记得点击“保存”，方可完成设置。



■ 设置

此设置针对软件及系统的一些基本设置,关于飞行参数的部分,请参考“飞行控制”部分的参数设置。



1. 语言设置: 可选中英文。
2. 经纬度格式: 根据个人需求选择经纬度的显示格式。
3. 云台自旋滑竿自动归中: 选择“激活”, 则左右调节旋转角度后会自动跳至 0.0 的位置; 若选择“关闭”, 则调节了旋转角度后, 数值保持当前值, 不会跳转到 0.0。



4. 云台俯仰滑竿自动归中: 选择“激活”, 则左右调节旋转角度后会自动跳至 0.0 的位置; 若选择“关闭”, 则调节了旋转角度后, 数值保持当前值, 不会跳转到 0.0。

图例: 激活“云台自旋滑竿自动归中”
关闭“云台俯仰滑竿自动归中”

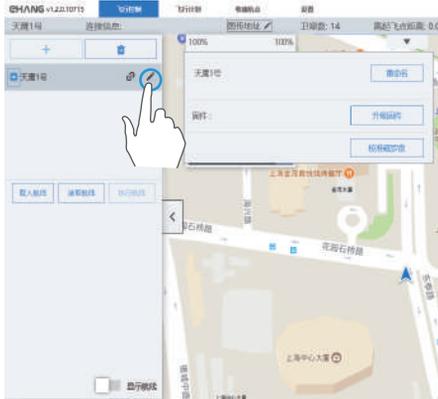
图例: 关闭“云台自旋滑竿自动归中”
关闭“云台俯仰滑竿自动归中”



注: 若是授权的注册码有变动, 可点击“变更注册码”进行修改。

■飞机重命名

点击进入重命名界面，编辑文字点击“确认”即可。

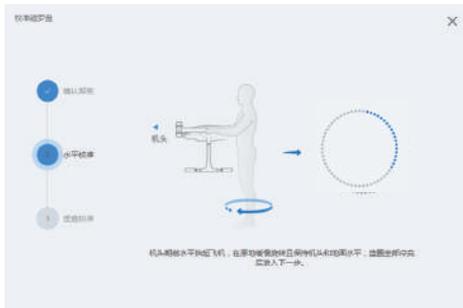


■飞机磁罗盘校准

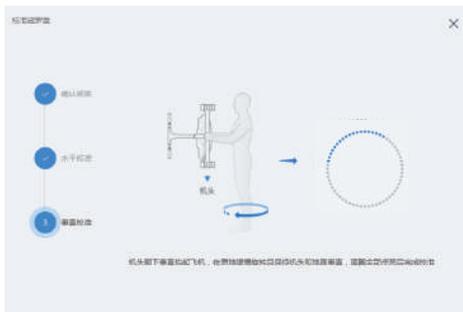
第 1 步：为确保安全，请卸下飞机所有螺旋桨。



第 2 步：如图所示，机头朝前，校准人员手持飞机原地缓慢旋转，直到蓝圈全部点亮，将自动跳转到下一步骤。

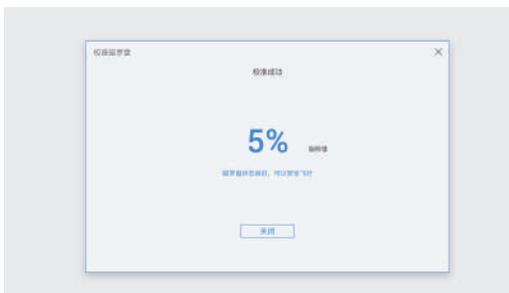


第 3 步：如图所示，机头朝下，校准人员手持飞机原地缓慢旋转，直到蓝圈全部点亮，将自动跳转到下一步骤。



第 4 步：校准过后，会出现两种情况。

情况一，当偏移值小于 10% 时，显示“校准成功”。此时点击“关闭”退出校准页面即可。



情况二，当偏移值大于 10% 时，显示“校准失败”。此时点击“重新校准”，再重复以上步骤即可。



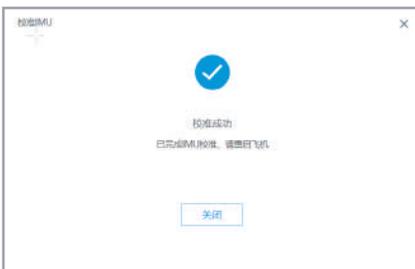
■ 飞机IMU校准

飞机出厂前已经校准过，若在即将飞行的环境中出现加速度计不一致的提示，请进行IMU校准，再起飞。

点击 IMU 后的校准按钮，按照弹出窗口的文字提示一步步进行操作即可。



各步骤完成之后，系统会提示是否校准成功，校准失败则重新进行上面的校准步骤即可。



7.参数

■飞行器

机身材料	复合材料
尺寸	300*300*195 mm
轴距	350 mm
使用温度	-10°C~+40°C
储存温度	-30°C~+70°C
相对湿度	不大于98%
停机坪条件	半径不小于1 m
最大平飞速度	60 km/h
巡航高度	不大于150 m (离地高度)
最大爬升率	2.5 m/s
最大下降率	1.5 m/s
满载悬停时间	19 min
最大航程	10 km
最大航时	19 min
悬停精度	垂直方向±0.5 m, 水平方向±1 m

■智能飞行电池

重量	400 g
类型	LiPo 4S
电压	17.4 V
电量	4500 mAh
工作环境温度	-10°C~40°C
充电温度	0°C~+45°C
充电时间	60 min ~ 70 min
储存温度	23±5°C

■ 4G通讯

4G网络	TDD LTE、FDD LTE
支持频段	-E: LTE FDD B1/B3/B5/B7/B8/B20 LTE TDD B38/40/41
	-J: LTE FDD B1/B3/B8/B18/B19/B26 LTE TDD B41
	-A: LTE FDD B2/B4/B12
	-AU: LTE FDD B1/B2/B3/B4/B5/B7/B8/B28 LTE TDD B40
	-V: LTE FDD B4/B13
支持频段	CAT4: DL 150M bps, UL 50M bps

■ 电源适配器

输入电压	100 V~240 V
输入电流	2 A
输入频率	50/60 Hz
输出 1	16.8 V 3.5 A
输出 2	5 V 2 A
额定功率	60 W
工作温度	0°C~40°C
储存温度	-20°C~85°C

■ 4K球形相机

重量	45g
尺寸	57*49*45 mm
镜头	光圈2.8 定焦93°
ISO范围	100 - 800
有效像素	12MP
录像/拍照文件格式	MOV/JPG
录像编码格式	H.264
录像	4K@30fps
支持储存卡类型	Micro SD卡 (64 GB max)

■ 球形相机云台

重量	115g
轴数	三轴
静态精度	$\pm 0.03^\circ$
动态精度	$\pm 0.1^\circ$
可调角度	偏航角 -45° 至 $+45^\circ$ / 俯仰角 -90° 至 $+30^\circ$
支持相机类型	4K球形相机

■ 图传

频率	5.725 GHz~5.850 GHz
最大传输距离	1000 m
稳定传输距离	500 m

EHANG | 亿航

www.ehang.com

EHF2019-03 V6.0

企业标准: Q/ EHT 001-2017

ENTERPRISE STANDARD: Q/ EHT 001-2017

广州亿航智能技术有限公司

Guangzhou EHang Intelligent Technology Co., Ltd.

地址: 广州市黄埔开发区科学城南翔二路72号易翔科技园第3栋

Mail address: Buliding #3, No.72, 2nd Nanxiang Road, Science City, Huangpu Development Zone, Guangzhou, China