iOS 地面站 用户手册 V1.1

修订日期 2016.08.19

目录

简	斺		4
	产品简	价	4
	符号说	明	4
1	安装	与连接	5
	1.1	安装 BTU	5
	1.2	安装地面站	5
	1.3	连接	5
2	界面	简介	8
2 3	界面	简介 地面站1	8
2 3	界面 使用 3.1	简介 1 地面站	8 1 0
2 3	界面 使用 3.1 3.2	简介	8 L 0 L0
2 3	界面 使用 3.1 3.2 3.3	简介	8 L 0 L0
2 3	界面 使用 3.1 3.2 3.3 3.4	简介	8 LO LO L1 .6

说明

免责申明

请用户在使用本产品前,务必仔细阅读本说明。一旦使用本产品,即视为对本声明的所有内容表示认可和 接受。本产品适合 18 周岁以上人士使用。

感谢您购买本产品。拓攻机器人官方网站为 <u>www.topxgun.com</u>,您可以登录网页获取最新的产品信息,技术支持和用户手册。建议您下载和使用最新版的用户手册。本手册如有更新,恕不另行通知。

任何用户在使用之前,请仔细阅读本声明。一旦使用,即被视为对本声明全部内容的认可和接受。请仔细阅读使用说明书,严格遵守本手册要求安装所有软件和硬件产品,以使您的地面站和蓝牙模块能正常运行。因用户不当使用、安装、总装、改装造成的任何结果或损失,拓攻将不承担法律责任。

知识产权

本产品及手册的知识产权归上海拓攻机器人有限公司所有,未经书面许可,任何组织和个人不得以任何形式复制,翻版和发行。如需引用需表明出处,并且不得对本手册进行有悖于原意的修改,删减和引用。

简介

产品简介

TopXGun(拓攻)iOS 端地面站可以在 iPad 中使用 ,是专为飞行器进行超视距飞行而设计的。 与 TopXGun (拓攻) 的飞控系统及 BTU 蓝牙模块配合使用 ,可以在地面站中设计飞行航线 ,实现自主飞行。不仅能确保飞行器飞行状态的稳定性与安全性 ,且操作简单 ,易于使用。

符号说明

通用符号

符号	意义	说明
	注意	以本标志开始的文本表示有潜在风险,如果忽视这些文本,可能导致设备损坏、数据丢 失或其他不可预知的后果。
*	说明	以本标志开始的文本是正文的附加信息,是对正文的强调和补充。

LED 符号

符号	说明
(N)	表示) 颜色灯频闪烁"N"次。
{ ••• }(N)	表示灯组合"————————————————————————————————————
● (∞)	表示
(N)	表示 ● 颜色灯持续亮"N"秒。

1 安装与连接

1.1安装 BTU

步骤1. 将 BTU 蓝牙模块与 FCU (主控器)的 com 口连接。

步骤2. 将 BTU 蓝牙模块固定在飞行器上。安装时,印有 BTU 一面朝上,且需避免被其他设备遮挡。



1.2安装地面站

使用 iPad 在 App Store 中查找拓攻地面站 APP,下载并安装软件。或登陆拓攻官网 <u>www.topxgun.com</u>, 下载并安装软件。

1.3连接

- 步骤1. 开启 iPad 蓝牙功能。
- 步骤2. 为飞控系统通电。此时,BTU 蓝牙模块指示灯显示为 ______。
- 步骤3. 打开^{CCS}APP。
- 步骤4. 在地面站中选择要连接的蓝牙模块,完成 iPad 与 BTU 蓝牙模块的配对,如图 1-1 所示。



图 1-1 连接设备

连接成功后, BTU 蓝牙模块指示灯显示为 ______, 且地面站中如图 1-2 所示。 •



图 1-2 连接正常



● 若未连接成功,地面站如图 1-3 所示,点击"点击扫描",选择需要连接的蓝牙模块。

图 1-3 连接失败

拓攻 iOS 版地面站如图 2-1 所示。



图 2-1 地面站界面

界面说明如表 2-1 所示。

表 2-1 界面说明

序号	名称	说明
		 ●
1	当前航路飞行模式	● ऄ : 多点航线模式
		● 発:区域航线模式
		飞行器状态,包括如下参数:
		● 飞行时间
		● 相对起飞点的水平距离
2	マに思告本	● 相对起飞点的高度
2	511 音1八亿	● 水平方向速度
		● 垂直方向速度
		● GPS 信号质量及搜星数
		● 电压

序号	名称	说明
0	许存毛水	iPAD 与 BTU 蓝牙模块的连接状态,绿色表示连接正常,红色表示需
3	廷按扒芯	要重新连接。
4	切换功能模式	单击该按钮,可选择航路飞行模式或加载已保存的航线。
5	定位飞机	单击该按钮,定位飞机所在位置。
6	定位地面站	单击该按钮 , 定位 iPad 地面站所在位置。
7	放大	单击该按钮,放大地图范围。
8	缩小	单击该按钮,缩小地图范围。
9	切换地图类型	单击该按钮,可切换地图类型为卫星地图或普通地图。
		左侧虚拟摇杆控制飞行器油门,上推表示加油门。
10	虚拟摇杆	右侧虚拟摇杆控制飞行器飞行方向 , 上/下/左/右分别对应飞行器向前/
		后/左/右飞行。
11	解锁起飞	在 GPS 模式下 , 可滑动该按钮使飞行器解锁起飞。

3 使用地面站

3.1使用说明

在使用前,需确认如下内容:

- 1. BTU 蓝牙模块、iOS 端地面站已安装, iPad 已与蓝牙模块配对。BTU 状态灯绿灯长亮; 地面站状态 栏中显示连接正常。
- iOS 地面站初次使用时需在飞机定位后连接热点加载离线地图,也可在室内连接网络手动加载。iOS 地面站支持离线使用,但在使用前,必须事先下载好飞行区域的地图。
 - 若先连接地面站,后解锁飞行器,地面站中将标记解锁处为 Home 点,用图标 [●]表示。
 - 若先解锁飞行器,后连接地面站,则地面站中对 Home 点不作标记。

3.2即点即飞

在即点即飞模式下,可以直接指定飞行器的目标点,操作步骤如下:



步骤1. 在起始界面上单击"¹" 按钮,即进入即点即飞模式;或在地面站中选择"¹",在弹出的界面中选择"即点即飞",如图 3-1 所示。





步骤2. 滑动"解锁起飞", 启动电机并将油门推至中点, 飞行器起飞升空。

步骤3. 在地图上点击目标点,并单击" 20 ",飞行器将执行命令飞往该点,如图 3-2 所示。



图 3-2 即点即飞

飞行过程中,飞行器下方显示距离目标点的距离,如红框中所示;地图上还显示目标点的经纬度 信息以及飞行器的高度和速度,如图 3-3 所示。



图 3-3 飞行信息

3.3多点航线

在多点航线模式下,可以预先设定飞行器飞行路线,TopXGun(拓攻)飞控系统最多支持 128 个航点。 使用多点航线模式操作步骤如下:

步骤1. 单击" = ",在弹出的界面中选择"多点航线",如图 3-4 所示。



图 3-4 航路飞行模式选择

步骤2. 增加航点。有如下两种操作方式:

- 直接在地图点击,增加航点。
- 单击航点编辑栏中的 (+), 在弹出的页面中输入新增航点的经度、纬度, 如图 3-5 所示。



图 3-5 增加航点

若需移动航点,在地图上长按航点后拖动即可。

步骤3. 选择航点。点击 ♀,外部有圈 ♀ 表示已选中。可点击多个航点或者单击 [✔]选 选择全部航点。 **步骤4.** 编辑航点信息。选择航点后,界面中会弹出航点信息,如图 3-6 所示。



图 3-6 航点设置 1

单击" /",弹出航点参数设置界面,如图 3-7 所示。

→ ⇒ ¢	10 15		19	- 11	1.11	14:19							\$ 100% -+
< 🖽	00:04:15	0 *	取消						确	定	16 📋	11.10V	
	N 1999		高度	103	ж					K		No	
	X	100	速度	5米	:/秒								E.
			机头朝雨	句 0°									1
0			停留时间	司 0秒						-			
	1 Mar		纬度	32.	012484								
			经度	118	8.883237								XO
$\langle \rangle$						32.0124	184						完成
5 ⊄	Î												
1	2	3		1	5	6		7	8	9		0	$\langle \times \rangle$
-	/		:	;	()	¥	@		•	护	や行
#+=	撤	诮	•		,	•	?	,	!	"	"		#+=
拼音											拼	音	

图 3-7 航点设置 2

在界面中输入参数,参数说明如表 3-1 所示。

表 3-1 航点参数说明

参数	描述
高度	航点高度 , 取值范围-500~3000 , 精度至 0.1 , 单位为米。
速度	飞行器在航点时的速度,取值范围 0~20,精度至 0.1,单位为米/秒。
机头朝向	表示飞行器在航点时的方向角度,以起飞时机头朝向为0,顺时针转向角度为正,精度为1,
	取值范围 0~360。
停留时间	飞行器在航点时的悬停时间,取值范围 0~36000,精度为1,单位为秒。
经度	航点所在位置经度,也可在地图上手动拖动航点修改。
纬度	航点所在位置纬度,也可在地图上手动拖动航点修改。

©2016 拓攻机器人 版权所有

若需改变起点,则选择某航点后,点击"^{设为起点}",则该航点变为起点,飞行器将依次飞过该航点及该航点之后的航点。

步骤5. 点击"^{确定航线}",并点击"GO"上传航点信息至飞行器,如图 3-8 所示。飞行器收到指令后将按设定航点飞行。



飞行器飞行过程中,即将到达的航点呈紫色,已飞过的航点呈灰色,如图 3-9 所示。



图 3-9 飞行过程

飞行器飞行过程中,地面站上方实时显示飞行信息,如图 3-10 所示。



图 3-10 飞行信息

步骤6. 悬停与返航。在飞行器飞行过程中,可点击悬停按钮暂停飞行,或点击返航按钮执行返航。选择后,系统会弹出确认框,单击确认即可执行相关操作,如图 3-11 所示。



图 3-11 返航确认

3.4区域航线

在区域航线模式下,飞行器可在指定区域中按设定间距来回飞行,遍历整个区域,适用于植保机作业等。 操作步骤如下:

步骤1. 单击" 💻", 在弹出的界面中选择"区域航线", 如图 3-12 所示。



图 3-12 航路飞行模式选择

步骤2. 选择 3~6 个顶点,作为区域顶点。有如下两种操作方式:

- 在地图上点击,选择区域顶点。
- 单击航点编辑栏中的 (+), 在弹出的页面中输入顶点的经度、纬度, 如图 3-13 所示。

	11 1		1000	a de la constante	14	1:19	14				₿ 100% 📑 +
< 29	00:04:50	0 *	15米		三 速度0.2米/	୬ ∣ً∣ 速	度5.7米/秒		16	11.10V	
19/	1		取消				79.9	确定		0	GER
			纬度						all is		1.
	W. S.K.	130	经度								/
										4	THE REAL PROPERTY OF THE PROPERTY OF THE REAL PROPE
										6	角定
区域	点	0)	2	3	4		+)		-	
										E	汉消

图 3-13 区域选择

若需移动顶点,在地图上长按该航点后拖动即可。

步骤3. 选择起始边、起点。

在地图上点击边,选择该边作为起始边;或在下方对话框中点击相应的边作为起始边。此时,该边变为黄色,如图 3-14 所示。



图 3-14 选择起始边

- <complex-block>
- 2. 在地图上点击顶点,选择该点为起点;或在下方对话框中选择相应点作为起点,如图 3-15 所示。

图 3-15 选择起点

步骤4. 区域信息设置。点击"OK"按钮,在弹出的设置界面中编辑区域信息,自动规划航点,如图 3-16 所示。



图 3-16 区域设置

参数设置如表 3-2 所示。

©2016 拓攻机器人 版权所有

表 3-2 区域设置

参数	描述
生成规则	可选择"默认"或"植保"。
	● 默认:选择默认规则时,飞行会覆盖整个区域。
	● 植保:选择植保规则时,飞行时会预留喷幅宽度,以免农药喷洒过界。
航点间距	为两条平行航线之间的间距,取值范围大于0,精度为1,单位为米。需根据区域实际情况
	设置,若过密超过 128 航点则无效;若过稀超过区域宽度则无效。
飞行速度	飞行器在航点时的速度,取值范围 0~20,精度至 0.1,单位为米/秒。
飞行高度	飞行高度,取值范围-500~3000,精度至0.1,单位为米。

单击"确定"完成设置,地面站将自动生成航点,如图 3-17 所示。



图 3-17 区域设置 2

步骤5. 选取航点并设置航点信息。具体操作请参见 "3.3 多点航线" 中的 "步骤 2" ~ "步骤 4"。

步骤6. 点击"^{确定航线}",并点击"GO"上传航点信息至飞行器。飞行器收到指令后将按设定航点飞行。

	٠	飞行过程中,即将到达的航点呈紫色,已飞过的航点呈灰色,与"多点航线"中一致。
- 🍟 👘	٠	飞行过程中,界面上方显示飞行信息,与"多点航线"中一致。
-	٠	飞行过程中的悬停与返航操作与"多点航线"中一致。

3.5 航点的保存与加载

保存航点

步骤1. 确认航点及飞行路线。具体操作可参见"多点航线"或"区域航线"中的相关步骤。

步骤2. 在航点编辑栏中,点击五角星图标保存航线,如图 3-18 所示。

©2016 拓攻机器人 版权所有

□ 全选						
设为起点	\checkmark	V	\checkmark	V	T	确定航线

图 3-18 保存航线 1

步骤3. 在弹出的界面中, 输入航线名称保存航线, 如图 3-19 所示。

请输入船	伉线名称
我的航线123	
取消	确定

图 3-19 保存航线 2

加载航点

步骤1. 单击" 💻", 在弹出的界面中选择"我的航线", 如图 3-20 所示。

即点即飞 多点航线 区域航线 我的航线

图 3-20 加载航线 1

步骤2. 在"我的航线"界面中选中保存的航线,即可加载航点,如图 3-21 所示。



图 3-21 加载航线 2

步骤3. 设置航点信息,并完成航路飞行。具体操作可参见 "3.3 多点航线"中的 "步骤 2"~"步骤 6"。

重命名	航线						
步骤1.	单击"	■",在弹出	的界面中选择	择"我的航线	》,如图 3-2	2 所示。	
			&		2	*	
		即	点即飞	多点航线	区域航线	我的航线	

图 3-22 重命名航线 1

步骤2. 在"我的航线"界面中, 左滑需要重命名的航线, 如图 3-23 所示。

iPad 🗢	10:02	∦ 63% ■⊃
<	我的航线	
我的航线		
我的航线		
		重命名 删除
我的航线		

图 3-23 重命名航线 2

步骤3. 点击"重命名",在弹出的对话框中输入航线名称,点击"确定"完成重命名,如图 3-24 所示。

iPad 중			10:02 我的航线				∦ 63% 💶⊃•
我的航线							
我的航线		请 我的航线1	输入航线名称				
		取消	取消 确定				
我的航线							
千日白白 前古 4七							
5 C 🗇	, 0	?!、					
1 2	3	4 5	6 7	8	9	0	$\langle \times$
-	/ :	; (¥ @		换	行
#+=	撤销	• ,	、?	!		"	#+=
拼音	Q		空格		ł	拼音	~

图 3-24 重命名航线 3

删除航线

步骤1. 单击"三",在弹出的界面中选择"我的航线",如图 3-25 所示。



图 3-25 删除航线 1

步骤2. 在"我的航线"界面中, 左滑需要删除的航线, 如图 3-26 所示。

iPad 🗢	10:02		∦ 63% 🔳 ⊃
<u>`</u>	我们加心交		
我的航线			
我的航线			
		重命	名删除
我的航线			

图 3-26 删除航线 2

步骤3. 点击"删除",在弹出的对话框中点击"确定",删除航线,如图 3-27 所示。

iPad 夺	10 我的	:02 I航线		>	₿ 63% 💶 🗅
我的航线					
我的航线					
我的航线1					
	_				
我的航线	是否删除该航线				
我的航线	取消	确定			
我的航线					

图 3-27 删除航线 3