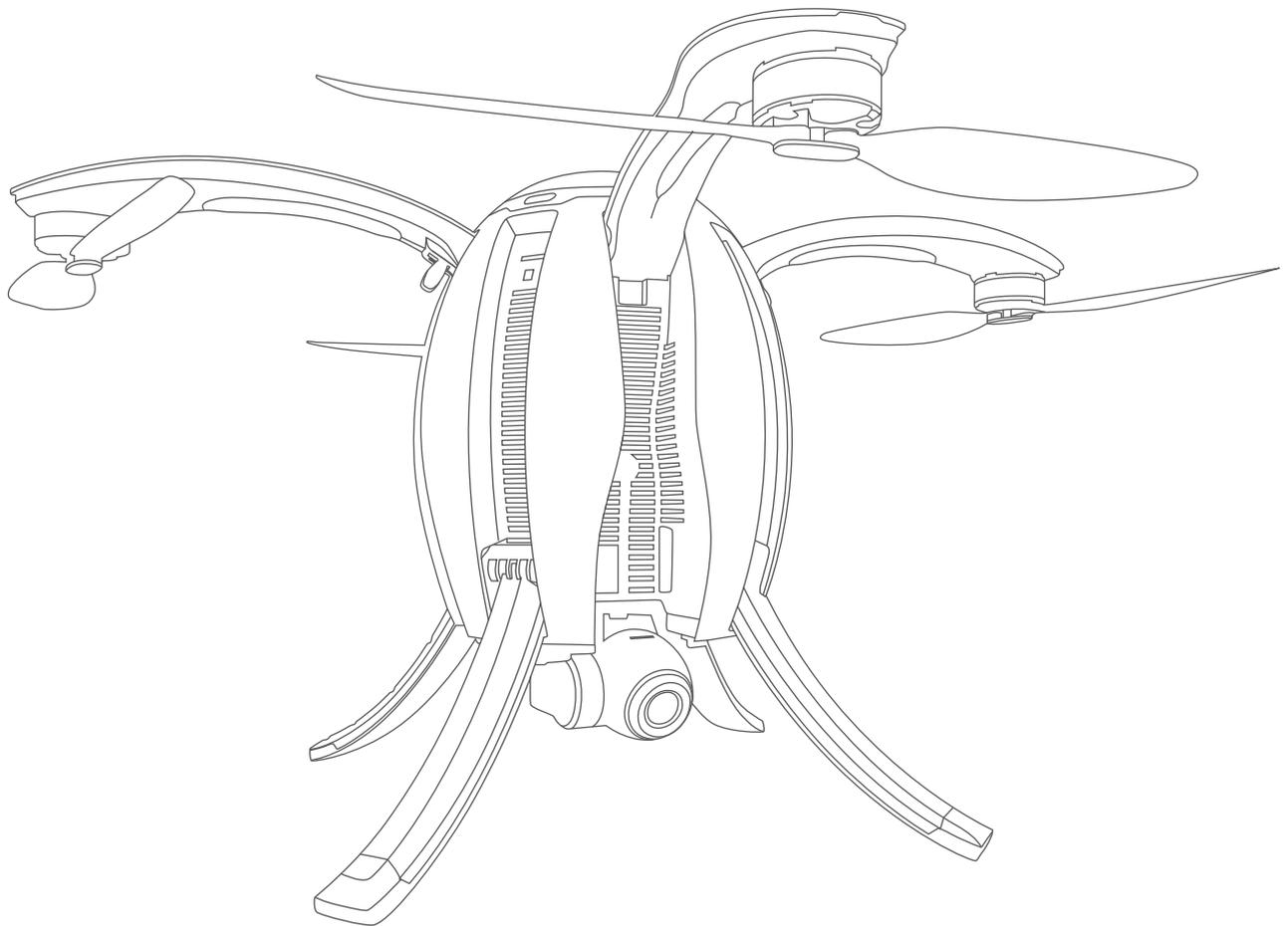


# PowerEgg

## 用户手册

PEGF-C1.2



# 目录

<b>产品概述</b> .....	1
简介.....	1
功能亮点.....	1
飞行器部件名称.....	2
遥控器部件名称.....	3
准备飞行器.....	6
准备遥控器和地面图像数据传输模块.....	8
<b>飞行器</b> .....	9
飞行器概述.....	9
飞行模式.....	9
辅助功能.....	10
飞行器状态指示灯.....	14
飞行器状态指示灯说明.....	15
视觉辅助定位系统.....	16
螺旋桨.....	18
智能电池.....	18
<b>遥控器</b> .....	23
标准遥控器概述.....	23
标准遥控器操作.....	24
标准遥控器开启与关闭.....	24
标准遥控器充电.....	24
标准遥控器控制.....	25
标准遥控器指示灯.....	26
体感遥控器概述.....	27

体感遥控器操作.....	27
体感遥控器开启与关闭.....	27
体感遥控器充电.....	28
体感遥控器控制.....	29
体感遥控器指示灯.....	30
<b>图像数据传输模块.....</b>	<b>31</b>
图像数据传输模块概述.....	31
图像数据传输模块操作.....	31
开启与关闭.....	31
充电.....	32
指示灯.....	32
连接.....	33
图像数据传输模块对频.....	33
<b>云台相机.....</b>	<b>34</b>
云台相机概述.....	34
云台使用.....	34
<b>Vision+介绍.....</b>	<b>35</b>
产品描述.....	35
Vision+功能介绍.....	35
首页.....	35
相关参数显示.....	37
一键返航.....	38
航线规划.....	38
飞行模式.....	39
返航点设置.....	39
电子围栏.....	40
定位.....	40
图层切换.....	40

地图朝向锁定.....	41
图像回传.....	41
拍照、录像.....	41
设置.....	41
<b>媒体库.....</b>	<b>44</b>
<b>服务.....</b>	<b>44</b>
<b>飞行.....</b>	<b>45</b>
飞行限制以及特殊区域限飞.....	45
飞行环境要求.....	45
连接飞行器和遥控器及Vision+.....	47
指南针校准.....	49
启动/停止电机.....	51
空中停止电机方式.....	52
基础飞行.....	53

# 产品概述

---

## 丨 简介

PowerEgg是由飞行器, 云台相机, 标准遥控器, 体感遥控器, 图像数据传输模块及Vision+组成的飞行系统。用户可以通过标准遥控器或者体感遥控器连接图像数据传输模块对飞行器做飞行控制, 其中飞行器内部集成了飞控系统及一体化云台, 用户可以通过Vision+实时观察到图传系统传输回来的高清图像, 并控制云台和相机做拍照和拍摄任务。

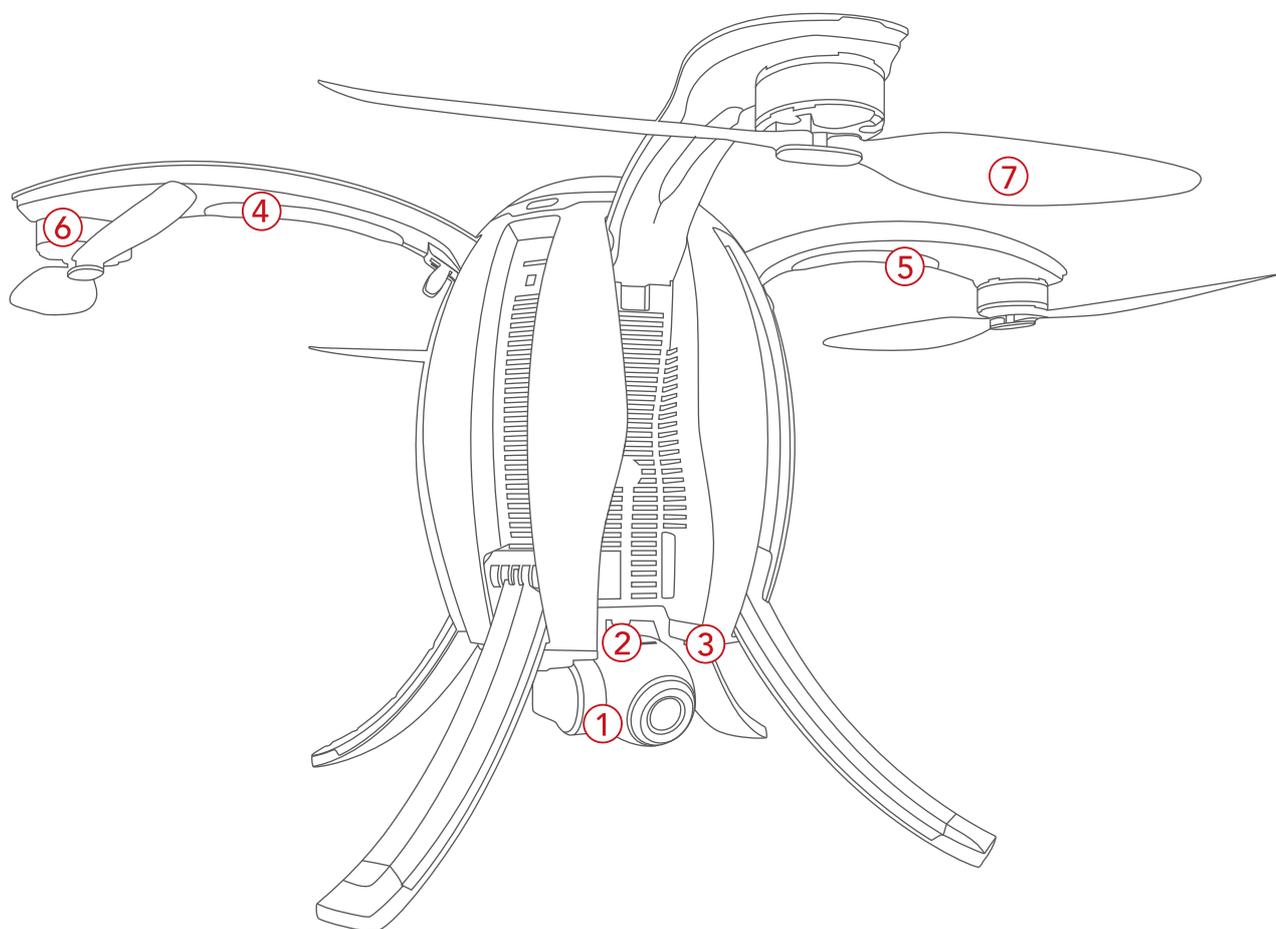
## 丨 功能亮点

- 1.独特的蛋形设计, 科技与艺术的完美结合。
- 2.无需拆装, 一体化设计可折叠, 灵巧便携。
- 3.创新的体感遥控器操作方式, 1分钟即可上手。
- 4.安全性强, 三大功能保障飞行安全。
- 5.4K超高清相机+三轴自稳云台360°环拍, 航拍场景更丰富。
- 6.五公里\*高清图传顶级配置+约23分钟\*\*的飞行续航。

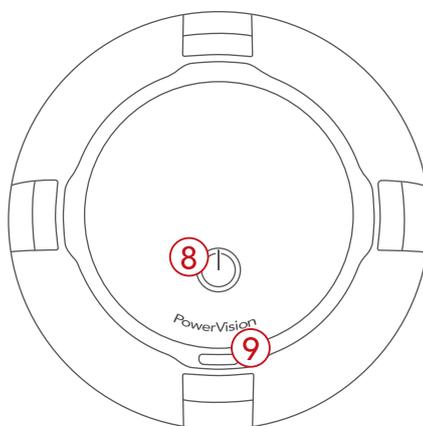
\*取决于当地法律和环境, CE区域传输距离会适当缩短。

\*\*实验环境下测试可实现的最大时间, 仅供参考。

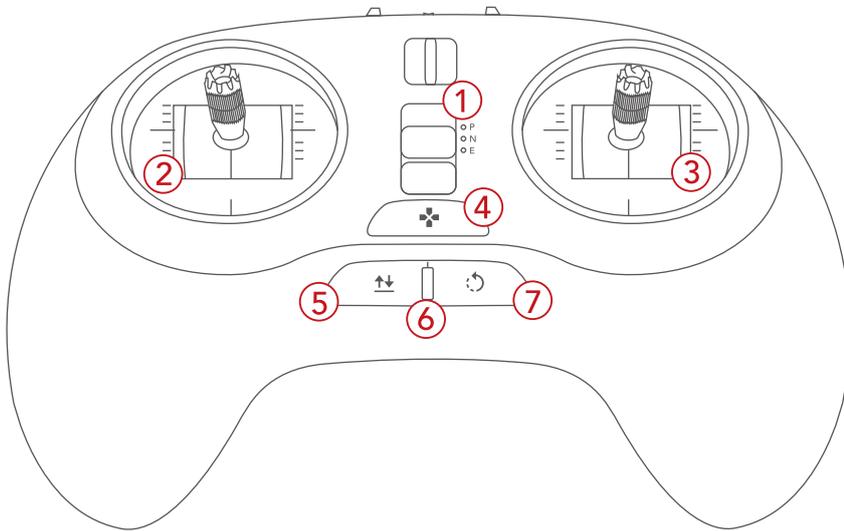
# 飞行器



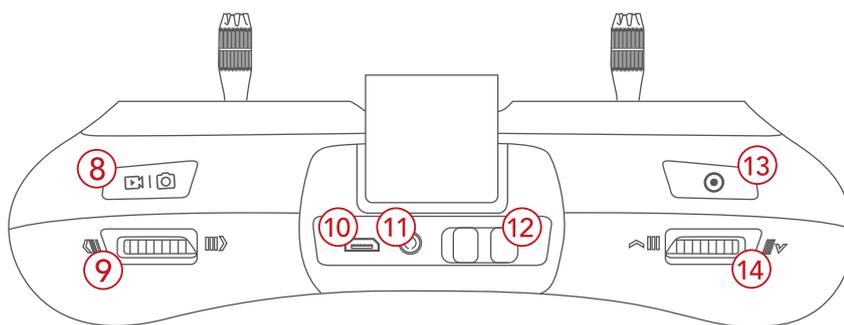
- 
1. 云台相机
  2. 相机SD卡槽
  3. 光流系统传感器
  4. 飞行器机头指示灯
  5. 飞行器状态指示灯
  6. 电机
  7. 螺旋桨
  8. 电源开关/脚架控制/对频按键
  9. 上盖开关键
- 



## 标准遥控器

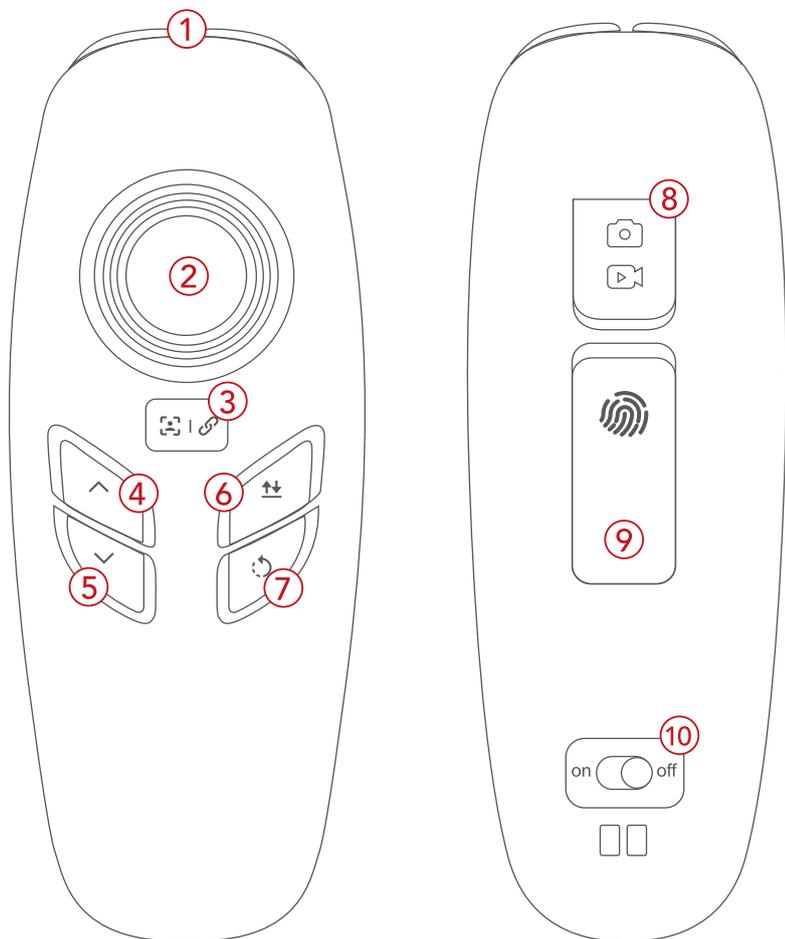


1. 模式开关
2. 左摇杆
3. 右摇杆
4. 收放脚架按键
5. 起飞/降落/停止降落
6. 状态/电量指示灯
7. 返航/停止返航

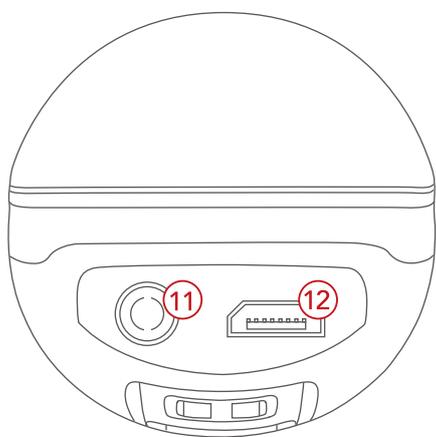


8. 右肩部按键: 拍照/摄像
9. 右拨轮: 云台偏航
10. 充电MicroUSB接口
11. 数据线插孔: 连接图像数据传输模块
12. 电源开关
13. 左肩部按键: 短按云台回中/双击自拍/长按云台向下
14. 左拨轮: 云台俯仰

## ■ 体感遥控器

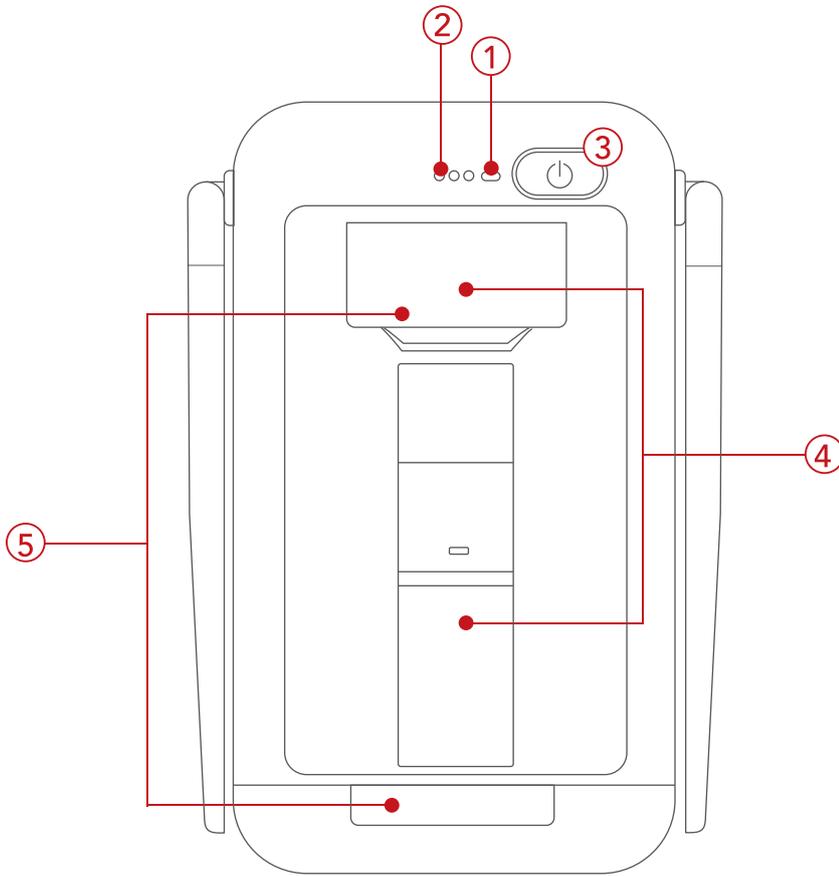


- 
1. 状态/电量指示灯
  2. 摇杆: 上下控制云台  
俯仰左右控制云台偏航
  3. 自定义按键
  4. 飞行器上升
  5. 飞行器下降
  6. 起飞/降落/取消降落
  7. 返航/取消返航
  8. 拍照/摄像
  9. 体感激活
  10. 电源开关
- 

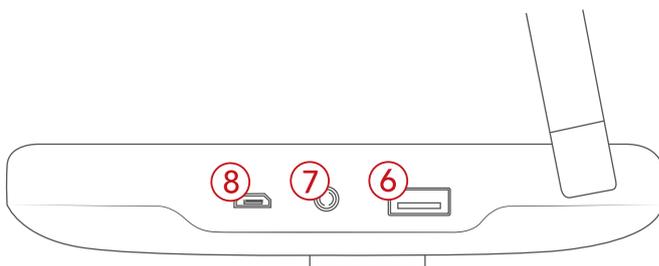


- 
11. 数据线插孔: 连接图像数据传输模块
  12. 充电MicroUSB接口
-

## ■ 无线图像数据传输模块



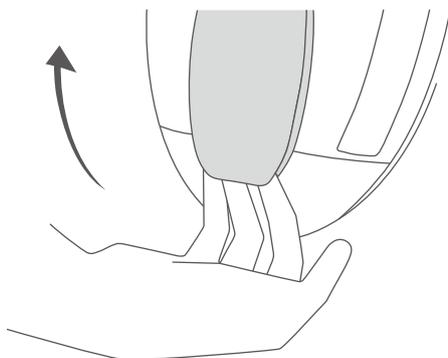
- 
- 1.电量状态指示灯
  - 2.信号指示灯：指示图传链路信号
  - 3.电源开关
  - 4.手机夹持装置
  - 5.PAD夹持装置
- 



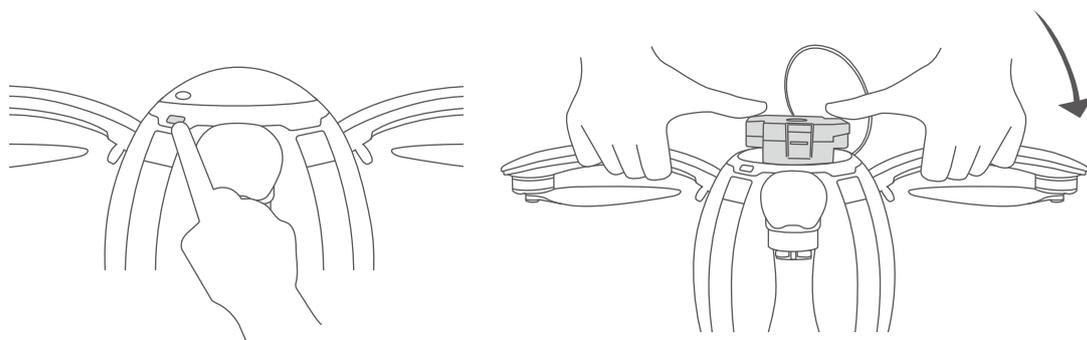
- 
- 6.USB接口
  - 7.数据线插孔：连接遥控器
  - 8.充电MicroUSB接口
-

## ■ 准备飞行器

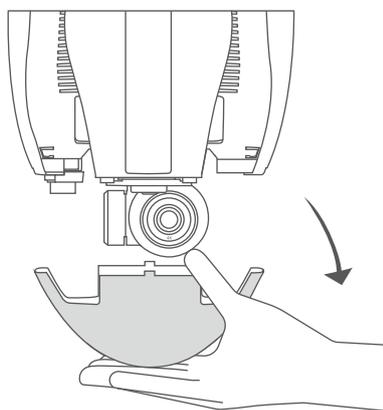
1. 展开机臂，按下图指示位置，逐一打开4根机臂，如果机臂到位自锁完成，会听到“咔哒”声响。



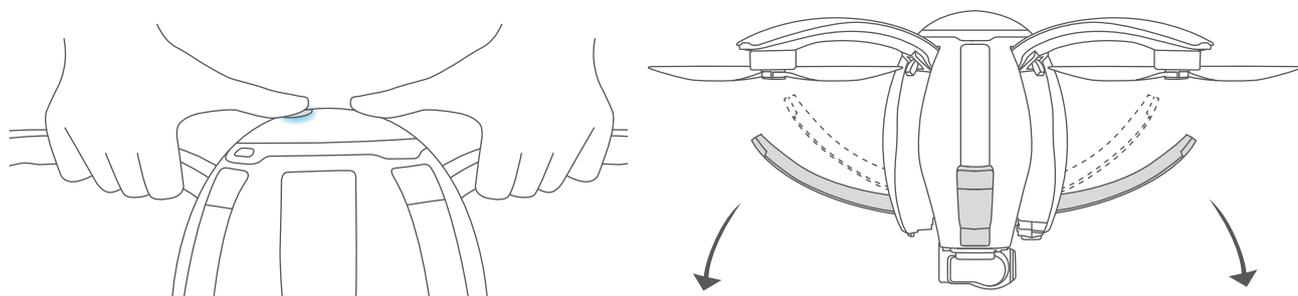
2. 按上盖开关键打开上盖，手持机臂，将电池插入电池仓，电池安装到位可听到“咔哒”声提示已锁紧。注意：在打开起落架状态下，更换电池时，请勿直接按压电池，以免损坏脚架收放装置。



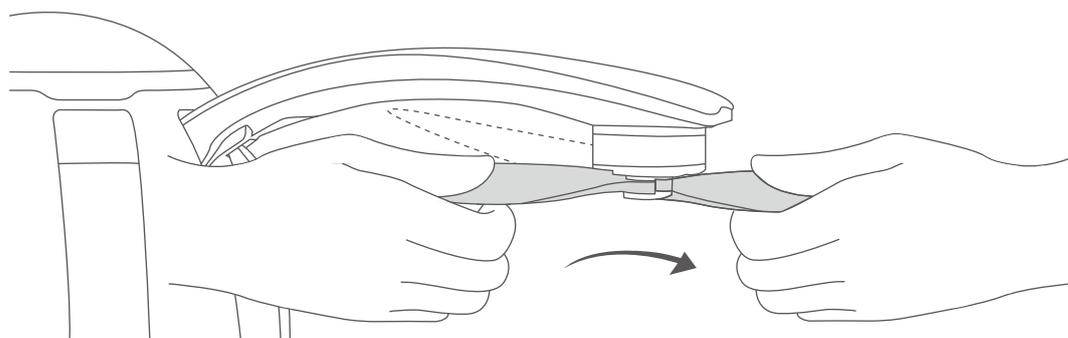
3. 取下下盖 (电池上电之前必须取下下盖，否则会损坏云台相机，并且禁止重压云台相机)。



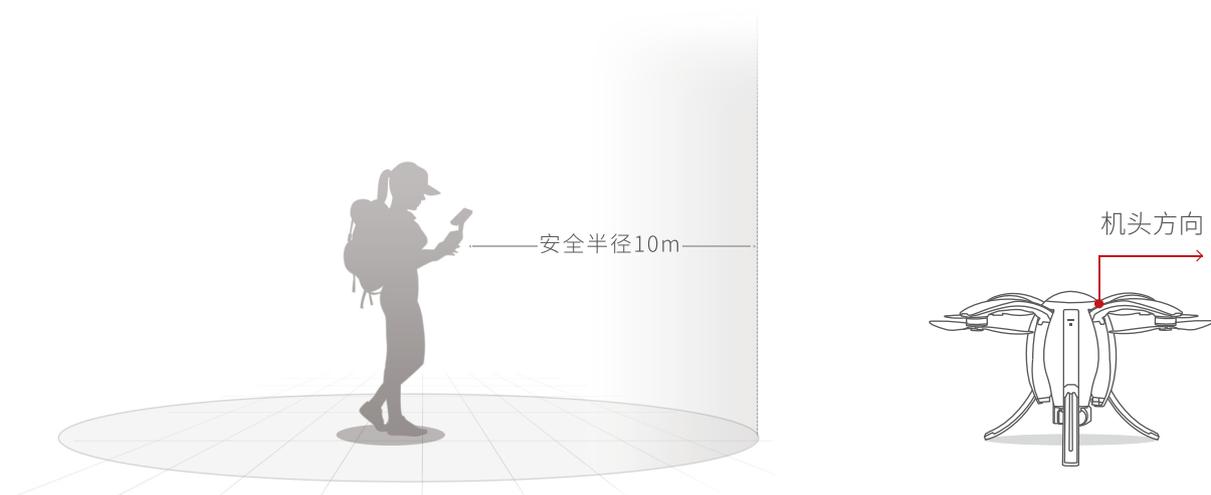
4.短按再长按电源键到待机状态，飞行器航灯点亮，待飞行器状态蓝色指示灯长亮并听到提示音后，再短按电源开关3次，起落架会自动打开。



5.双手展开飞行器桨叶。

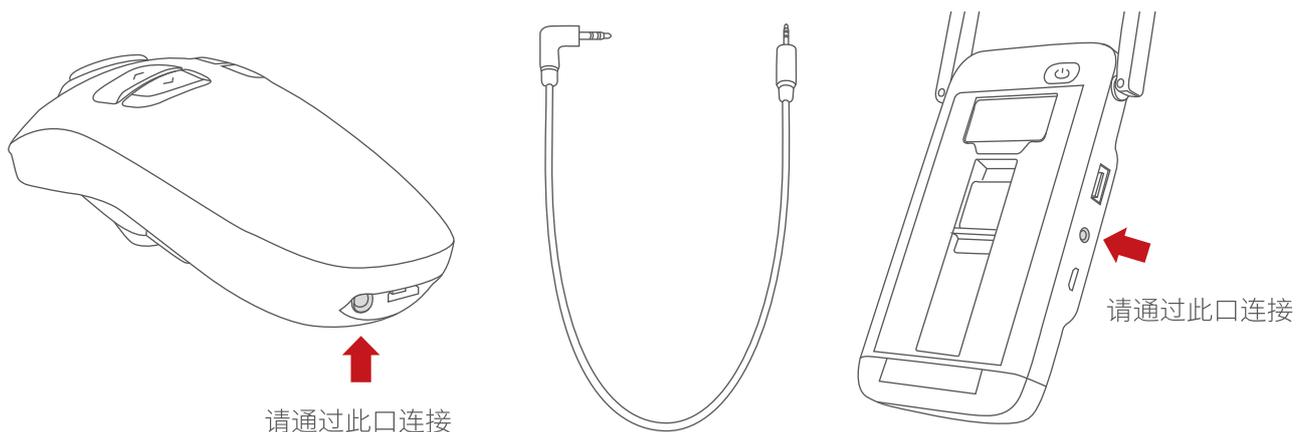


6.把飞行器放置在10m安全距离外适合起降地面上，机头方向面朝飞行方向，飞行员面对机尾（电源键方向为机头方向）。

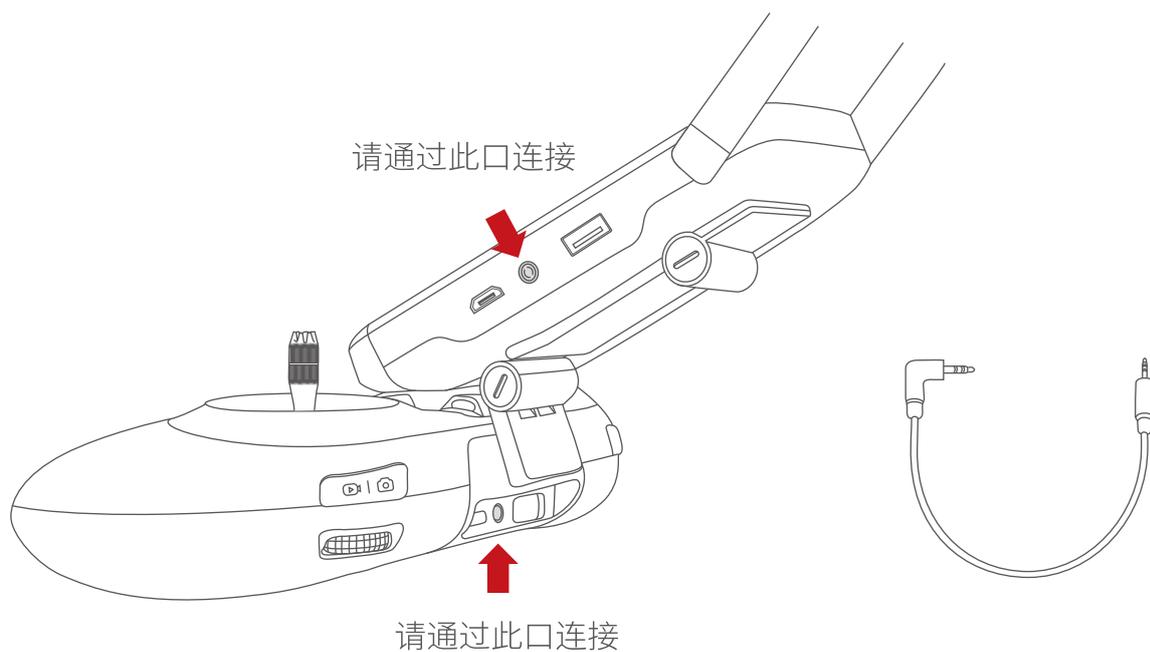


## 准备遥控器

如果使用体感遥控器作为飞行控制,用数据线连接图像数据传输模块和体感遥控器。



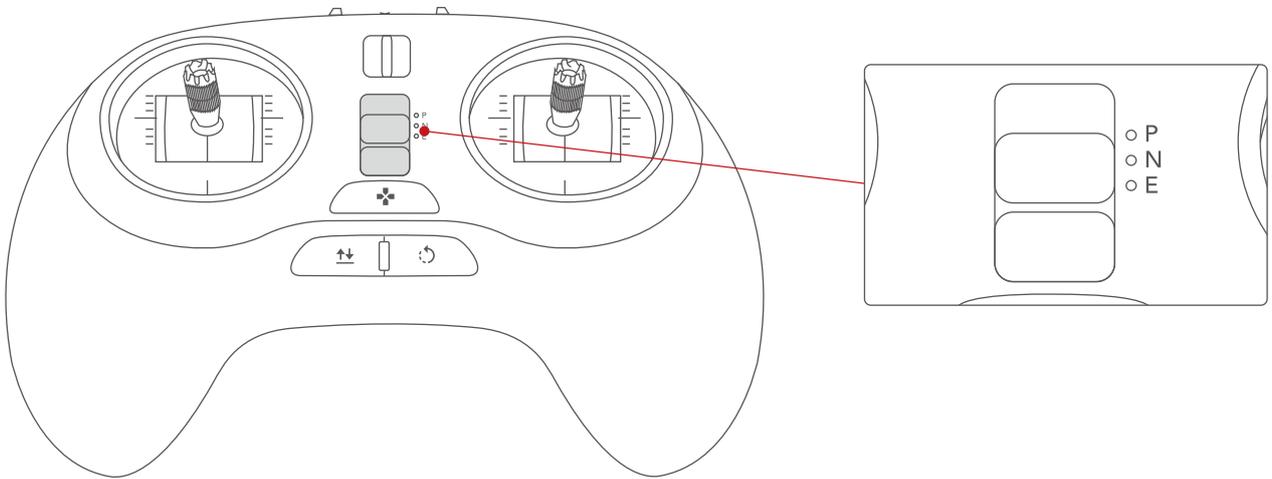
如果使用标准遥控器作为飞行控制,将图像数据传输模块插在标准遥控器的旋转支架上,并连接数据线。



# 飞行器

## 飞行模式

PowerEgg采用全新飞控,该飞控支持如下飞行模式:



- P模式 (Professional) :专业飞行模式

不使用GPS模块与视觉定位系统进行水平定位,仅提供姿态辅助增稳。

- N模式 (Normal) :标准飞行模式

根据GPS及视觉定位模块的信号强弱情况,使用GPS模块或者视觉定位系统来实现飞行器的精准悬停, GPS信号良好使用GPS进行精确悬停。当在室内时使用视觉定位系统实现精确悬停,当GPS信号及视觉系统都不满足定位条件时。模式切换为P模式,仅提供姿态辅助增稳。

- E模式 (Easy Control) :超级简单飞行模式

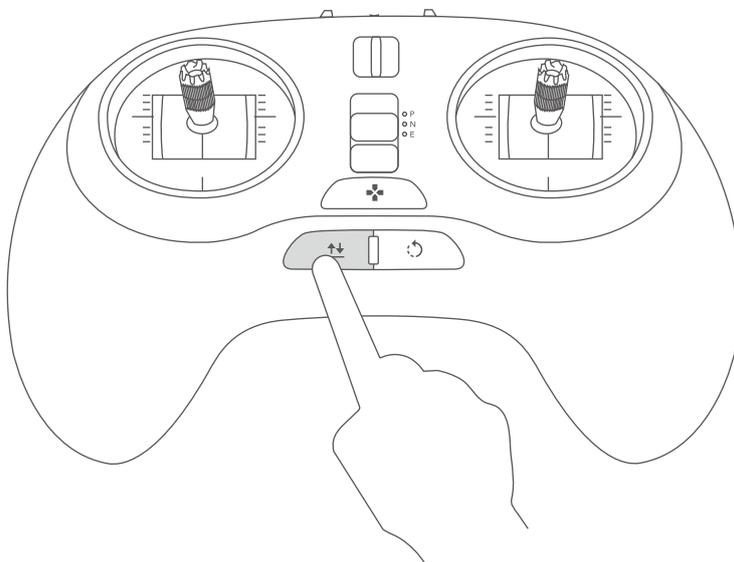
使用GPS模块实现飞行器的简易操作,无需关注飞行器的航向。存在以用户为圆心半径10米的安全区域,飞行器无法进入。飞行器的前后方向变为遥控器与飞行器连线的方向,飞行器

的左右方向变为以飞行器与用户之间距离为半径圆形的切线方向。

## ■ 辅助功能

- 自动起飞

飞行器解锁后，GPS信号或视觉定位系统满足定位条件时，长按遥控器上的自动起飞按钮直至震动，飞行器以设定速度自动起飞到离地1.3米高度，然后保持自动悬停。



- 自动降落

飞行器起飞后，GPS信号或视觉定位系统满足定位条件时，长按自动降落按钮直至震动，飞行器从当前位置以设定速度开始降落，降落过程中可对飞行器进行水平向控制。

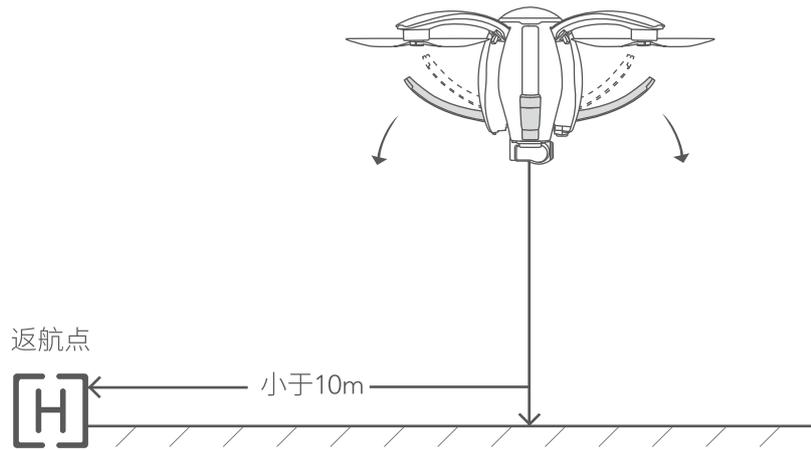
- 智能返航

仅限GPS信号良好情况下，可以使用智能返航模式，智能返航使飞行器从当前位置（切换到返航模式时的位置）返回到返航点。

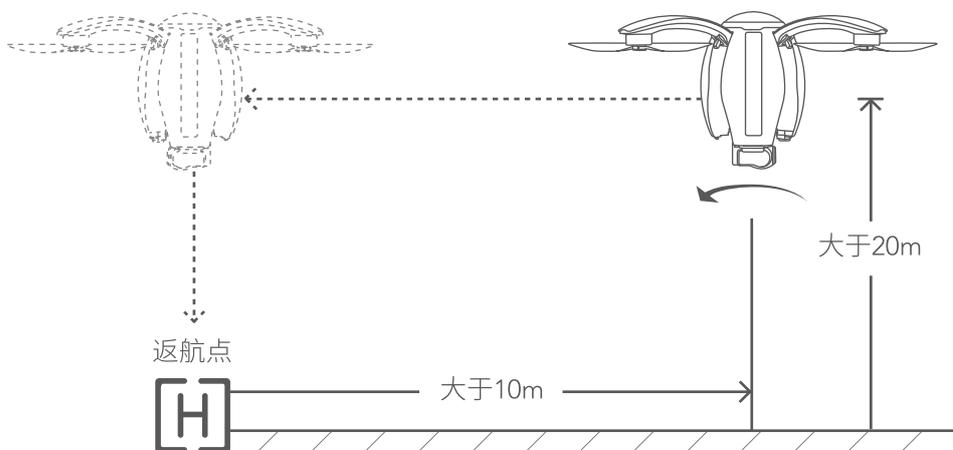
## 智能返航行为

返航行为取决于切换到返航模式时飞行器的位置

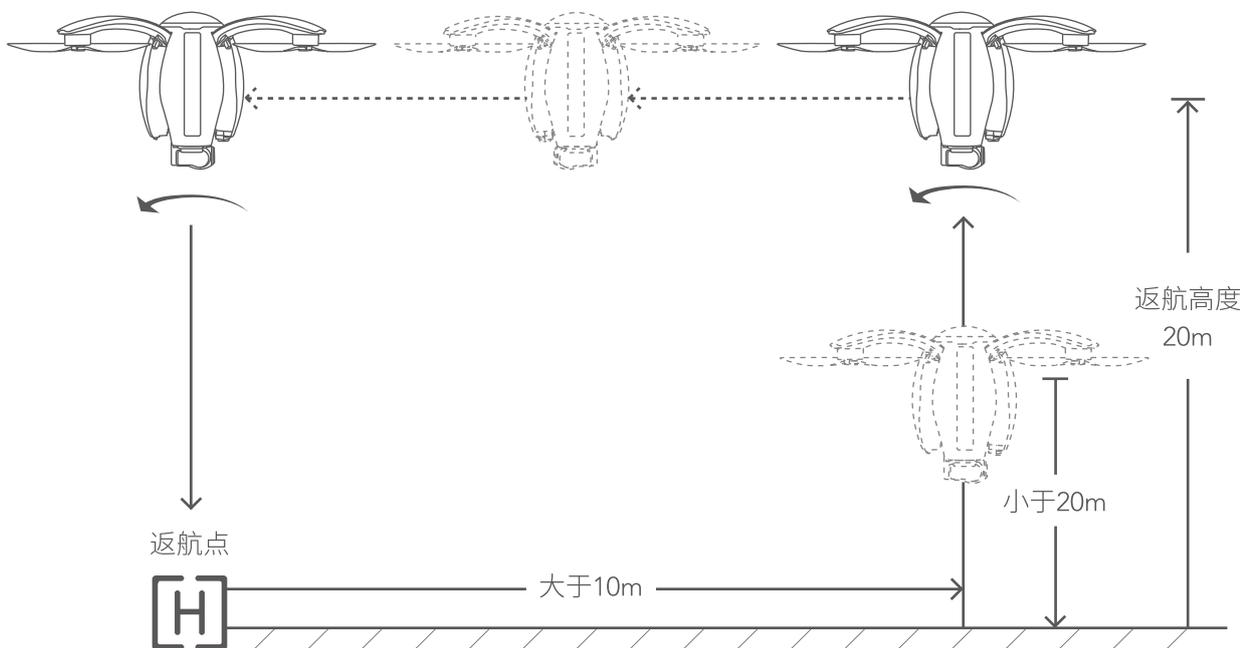
1. 当水平方向距离返航点10米以内时，飞行器直接原地张开脚架，并原地自动降落。



2. 10米以外时，若高于返航高度(默认20m)，飞行器先转航向对头，从当前高度水平飞往返航点上方，到达返航点上方后张开脚架，然后降垂直落。最后降落阶段可通过摇杆控制落点位置。



3.10米以外时若低于返航高度,飞行器首先竖直爬升到返航高度,然后对头,返回返航点上方,接着对尾,张开脚架,最后垂直降落。最后的下降阶段可以通过遥控器摇杆控制落点位置。



## 返航点

返航点分为三种:用户位置、飞行器起点、地图选点。当Vision+未进行设定时,默认返航点为飞行器起飞点。每次飞行器重新上电初始化之后,返航点设置自动复位到起飞点位置。请每次上电时设置到正确返航点位置。



用户位置



飞行器起点



地图选点

## 智能返航分类

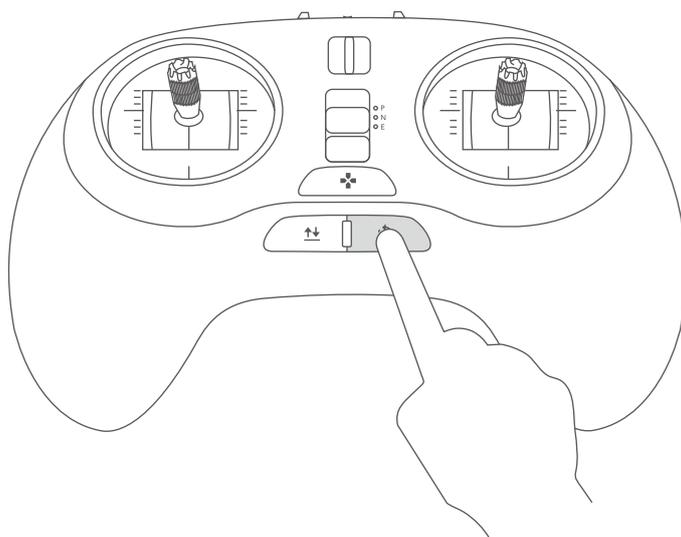
智能返航包括：失控返航、一键返航、低电量返航。

### 1. 失控返航

遥控器信号丢失后，飞行器首先悬停，10秒后触发失控返航。遥控器信号再次获得后，飞行器切换为飞行器丢失信号前的模式继续飞行。

### 2. 一键返航

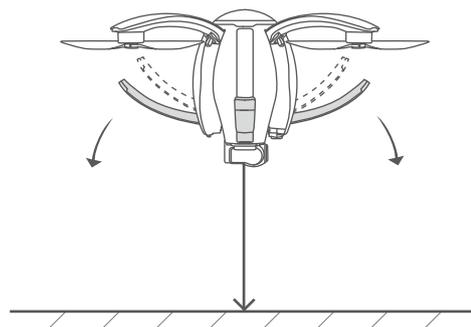
长按标准遥控器上的返航键触发一键返航，短按此按钮可结束返航，在飞行器降落过程中可通过遥控器摇杆改变水平位置。



### 3. 低电量返航

当飞行器电量仅够在当前位置完成返航时，Vision+将提示是否进入低电量返航，若选择“是”，进入返航，返航过程中仍可通过标准遥控器上的自动返航键结束返航，在飞行器降落过程中可通过打杆改变水平位置以使飞行器降落到安全区域。

注意：返航过程中可能穿越大型建筑等障碍物，应通过目测或者图传及时发现障碍，并通过结束返航、调整高度等方式躲避障碍物。



- 环绕功能

在GPS信号良好的情况下，飞行器飞到距离地面10米以上，通过Vision+设定圆心，操控者继续控制飞行器飞行到距离圆心10米以外的任意位置，通过Vision+设定方向，启动环绕模式，环绕过程中机头将一直指向圆心。

- 一键自拍

在GPS信号良好的情况下，飞行过程中，按下体感遥控器上的自拍按钮，飞行器机头会自动调整方向对准操控者进行拍照。

- 航点功能

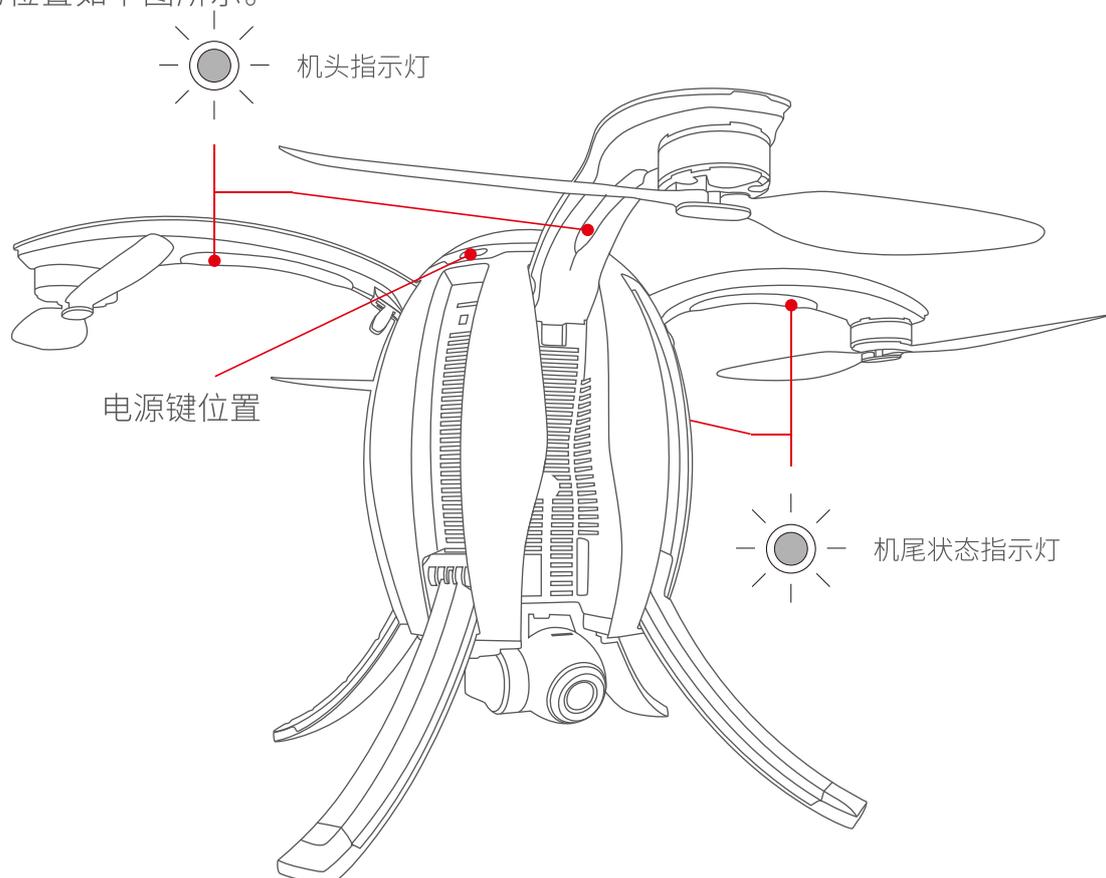
在GPS信号良好的情况下，通过Vision+设定飞行航点后，飞行器将按照航点的轨迹进行飞行。

- 跟随功能

GPS信号良好情况下，将以一定的距离跟随标准遥控器或体感遥控器所在位置做对应移动，通过遥控器可以调整飞行器高度。

## ■ 飞行器状态指示灯

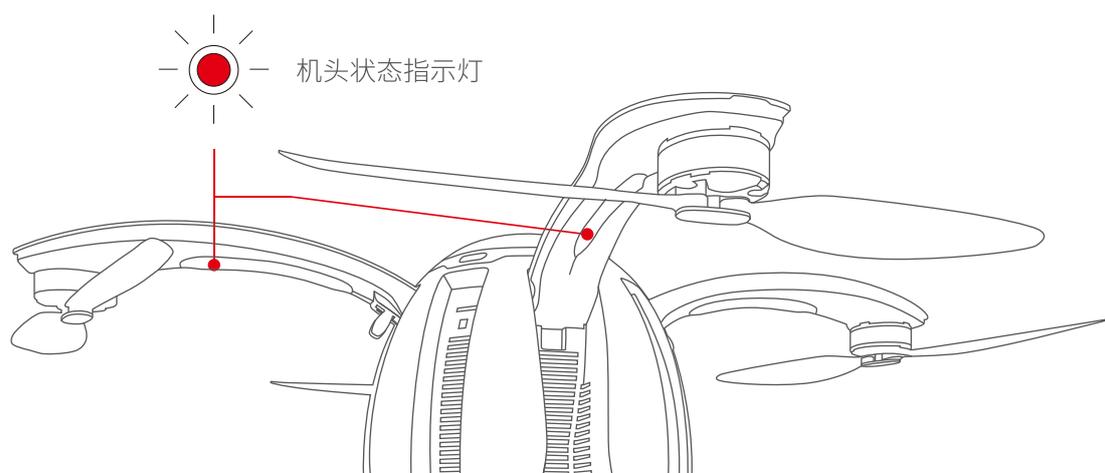
PowerEgg四个机臂上包含飞行器头部指示灯（机头灯）以及飞行器状态指示灯（机尾灯）。它们的位置如下图所示。



机头指示灯用于识别机头方向，飞行器开启电源后显示红色灯常亮。机尾指示灯为飞行器状态指示灯，不同闪灯方式表示飞行器的不同状态。

## 飞行器状态指示灯说明

飞行器上电后，机头灯显示红色，在整个飞行器的上电运行过程中始终显示红色常亮。



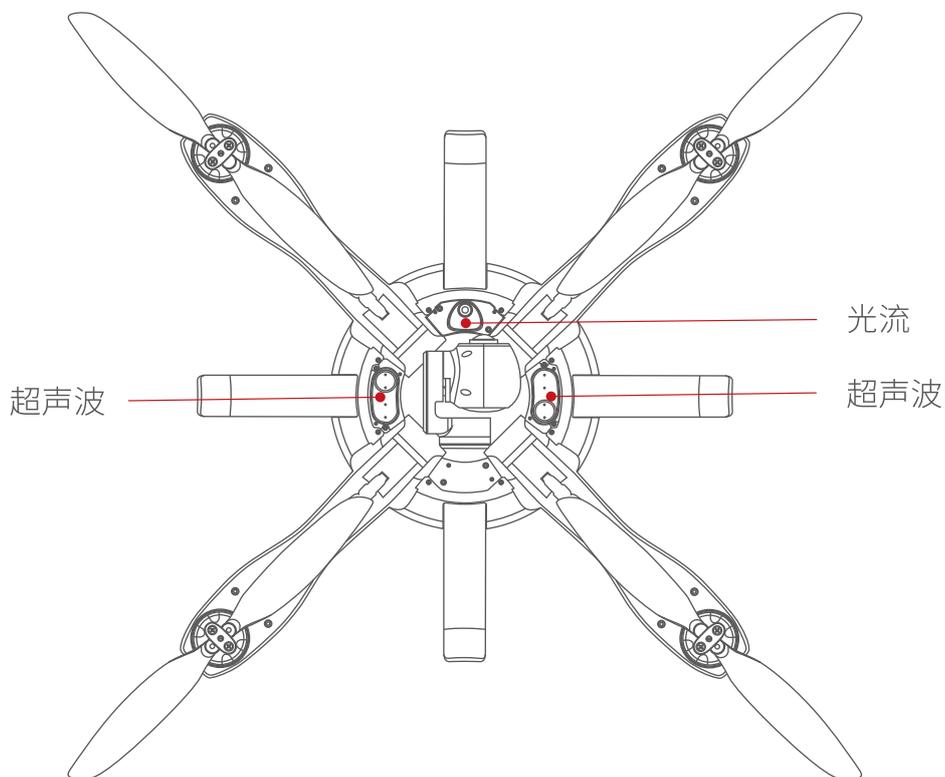
飞行器机尾方向的指示灯用于将飞行器当前的一些状态信息反馈给用户：

序号	描述	状态指示灯闪烁过程
1	上电自检,自检 成功	红 绿 蓝 三色灯交替闪烁一次
2	自检 失败	红灯 慢闪
3	启动电机之前, GPS或者光流已定位	绿灯 慢闪
4	启动电机之前, GPS和光流都未定位	黄灯 慢闪
5	电机启动之后, P模式 (Professional)	黄灯 常亮
6	N模式(Normal)及其它辅助功能模式	绿灯 常亮
7	E模式(Easy Control)	白灯 常亮
8	触发脚架收放	黄灯 快闪

9	关机过程	白灯 快闪
10	遥控器对码过程	蓝灯 慢闪
11	低电量,遥控器信号丢失报警	红色 慢闪
12	模式切换成功,任务执行成功,传感器校准成功	绿灯 闪烁
13	处于禁飞区,禁止起飞	红灯 慢闪

## 视觉辅助定位系统

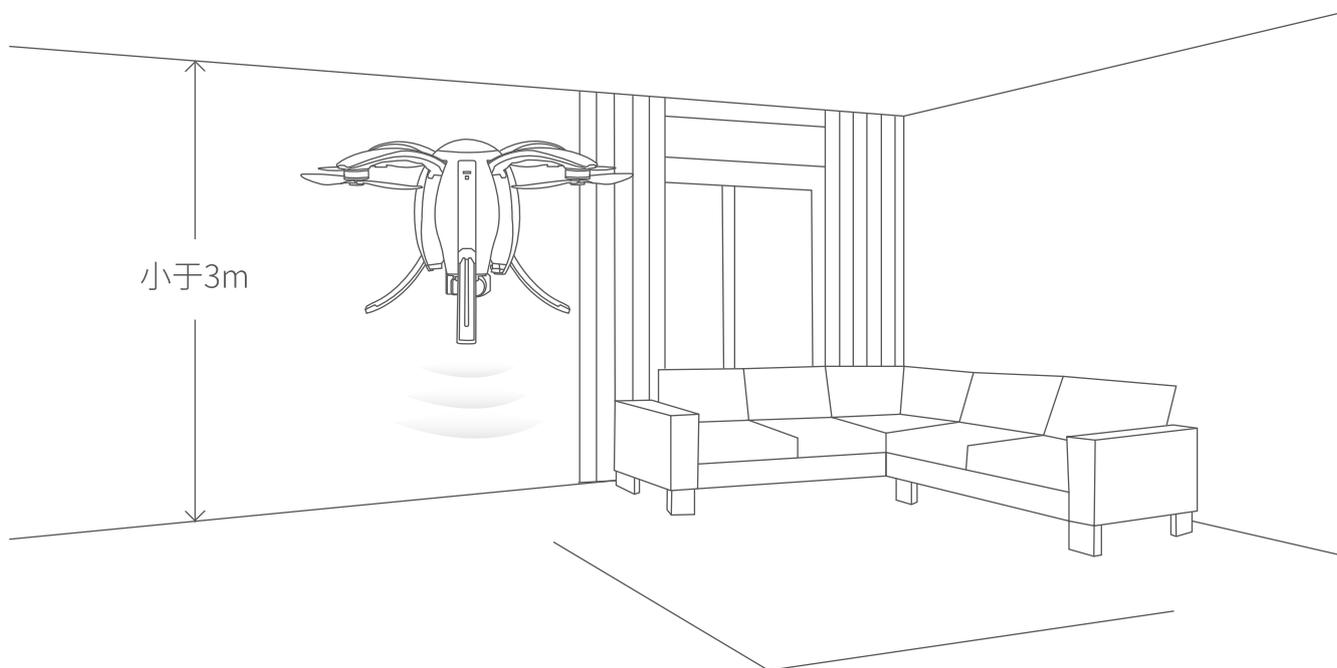
视觉辅助定位系统采用超声波和摄像机双结合的定位系统,通过摄像机获取当前无人机位置,同时利用超声测的当前高度信息,从而使无人机实现精确的悬停定位功能。视觉辅助定位系统放置于无人机底部,如下图,由超声波和光流两个模块组成。



- 光流定位使用场景

光流定位系统适用于高度3米以下，GPS信号弱或无GPS信号的环境，特别适合用户室内飞行。

如下图：



- 光流系统使用步骤

- 1.遥控器开关切换到N模式:标准飞行模式。
- 2.开启电源,直至飞行器状态指示灯显示绿色。
- 3.飞行器起飞,光流定位系统自动工作无需手动干涉。

- 光流定位系统容易失效的场景

- 1.低空(0.5米以下)快速飞行时,光流定位系统可能会无法定位。
- 2.纯色平面。
- 3.强反射面、倒影面、水面或者透明物体面(例如玻璃地面,冰面,湖面)。
- 4.飞行速度过快,如离地1米处飞行速度不可超过3米/秒,离地2米,速度不可超过6米/秒。
- 5.运动物体表面(例如大风吹的草丛、庄稼、灌木丛上方,人流上方等)。
- 6.在特别暗(范围)或者特别亮(范围)的场景。
- 7.对超声波有很强吸收作用的物质表面(例如厚地毯,弹力棉)。
- 8.纹理稀疏的表面。
- 9.纹理重复度很高的物体表面(例如黑白格子的地砖)。

10.超过30度的斜坡,导致无法接收超声波。

- 使用注意

1.飞行前检测光流定位系统的镜头清晰无污点。

2.光流定位系统是高度为3米内。

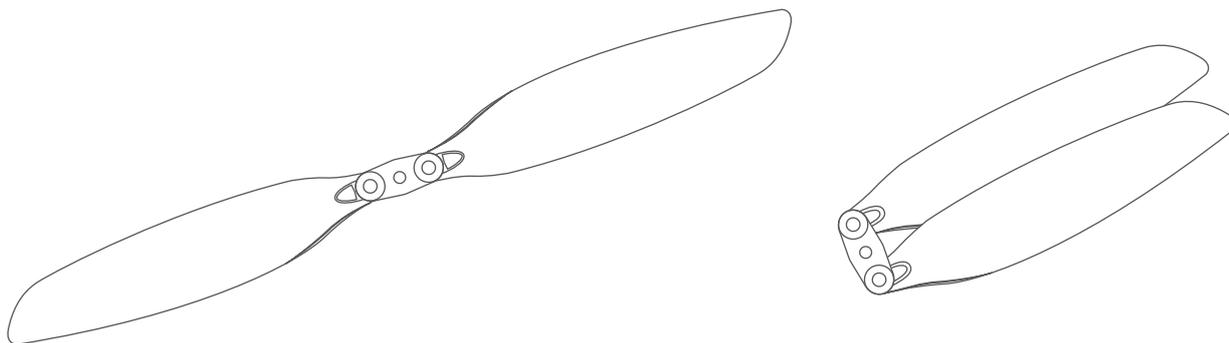
3.光流定位系统依赖地表图像来获取位移信息,请确保周边环境光线充足,地面纹理丰富。

4.光流定位系统在水面、光线昏暗的环境及地面无清晰纹理的环境中无法正常发挥作用。

5.光流定位系统发出的超声波会引起动物不安,使用时请远离动物。

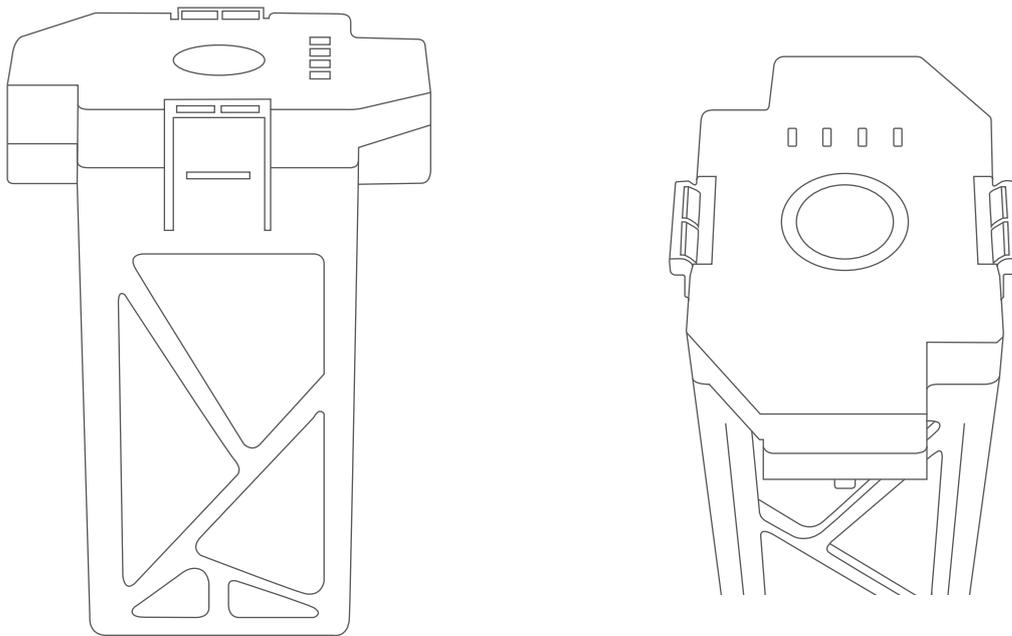
## 螺旋桨

PowerEgg采用定制化高效10.5寸折叠桨,能够在飞行过程中为飞行器提供强劲动力。



## 智能电池

智能飞行电池是专门为PowerEgg设计的一款容量为6400mAh、电压为14.8V、带有充放电管理功能的电池。该款电池采用全新的高能电芯,并使用先进的电池管理系统为飞行器提供充沛电力。智能飞行电池必须使用PowerVision官方提供的专用充电器进行充电。



**!** 首次使用智能电池前, 请务必将智能电池电量充满。关于智能电池充电的详细说明, 请参阅 " 充电 " 章节。

#### ● 智能飞行电池功能

智能飞行电池具有以下功能:

1. 电量显示: 电池自带电量指示灯, 可以显示电池当前电池电量。
2. 寿命显示: 电池自带电量指示灯, 可以显示当前电池寿命。
3. 电池存储自放电保护: 电池电量大于 65% 无任何操作存储 10 天后, 电池可启动自放电至 65% 电量, 以保护电池。自放电过程持续约 2 天, 期间无 LED 灯指示, 可能会有轻微发热, 属正常现象。保护启动时间参数可以通过PowerEgg地面站设置。
4. 平衡充电保护: 自动平衡电池内部电芯电压, 以保护电池。
5. 过充电保护: 过度充电会严重损伤电池, 当电池充满后会自动会停止充电。
6. 充电温度保护: 电池温度为 0°C 以下或 40°C 以上时充电会损坏电池, 在此温度时电池将不启动充电。
7. 充电过流保护: 大电流充电严重损伤电池, 当充电电流大于 8A, 电池会停止充电。
8. 过放电保护: 过度放电会严重损伤电池, 当电池放电至 12V, 电池会切断输出。
9. 短路保护: 在电池检测到短路的情况下, 会切断输出, 以保护电池。
10. 电芯损坏检测: 在电池检测到电芯损坏或者电芯严重不平衡的情况下, 会提示电池已经损坏。
11. 电池使用异常记录: 可以通过app显示最近 31 次电池使用异常记录, 如电池短路、放电电流过大等。

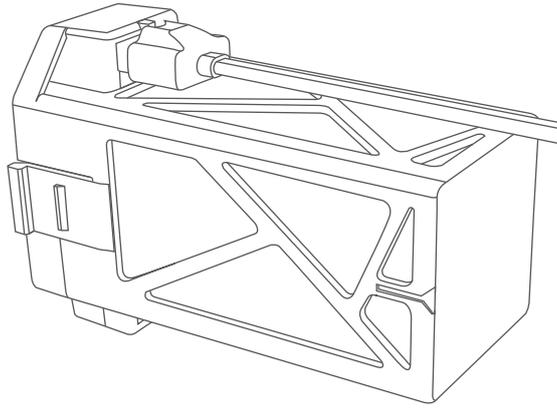
12. 休眠保护:当电池处于开启状态时,若未连接任何用电设备,电池在 20 分钟后会进入到休眠。

13. 通讯:飞行器可以通过电池上的通讯接口实时获得电池信息,例如电压、电量、电流等。

 使用电池前请仔细阅读并严格遵守PowerEgg 在本手册、免责声明、电池表面贴纸上的要求。未按要求使用造成的后果由用户承担。

### ● 使用电池

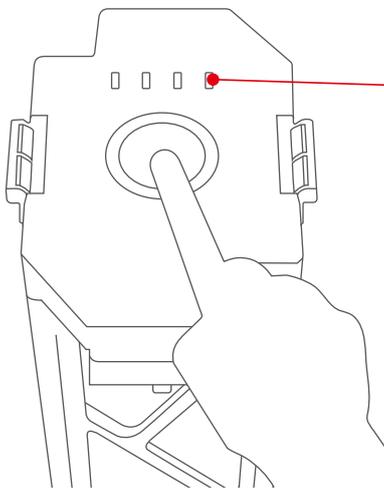
电池的安装:智能电池安装有智能防插反设计,不用担心插反。



开启电池:将电池插入飞行器,关机状态下,短按1次加1次长按。电池开机并给飞行器供电。

关闭电池:已开机状态下,飞行器电源键,短按1次加1次长按,电池关机。

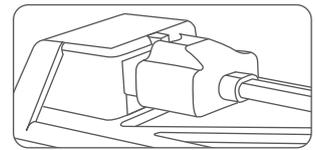
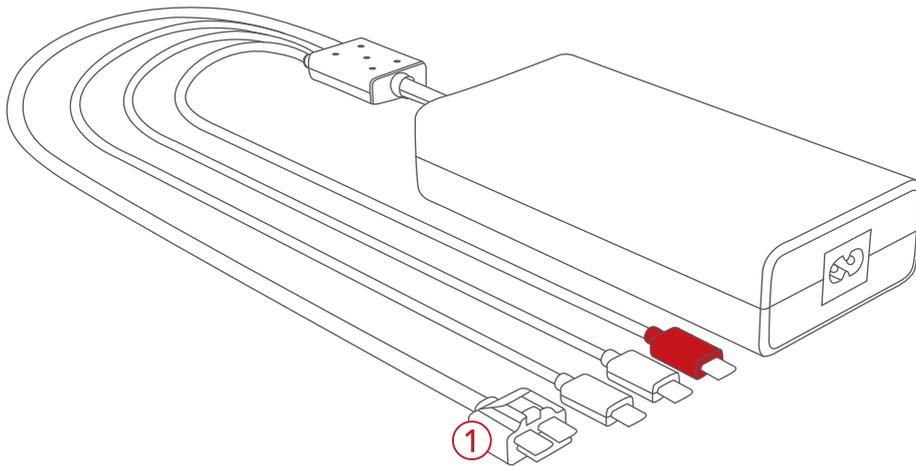
查看电量:轻触按键开关时(短于2s并释放)LED指示电池电量。



查看电量指示灯 ● 每个指示灯表示约25%电量

轻触电池上端按键,4个白色电量指示灯会亮起,亮起指示灯标识电池存储的电量。

飞行器电池必须使用PowerVision官方指定的专用充电器进行充电, 对于使用非PowerVision官方提供的充电器进行充电所造成的一切后果, PowerVision将不予负责。



① 飞行器电池

2.5小时充满

#### ● 低温使用注意事项

- 1.在低温环境(-10°C至 5°C)下使用电池, 电池容量将骤减从而导致飞行时间急剧减少。当电池温度在 -10°C与 5°C范围内, 需满足一定电压条件方可起飞。使用前请充满电并对电池保温。
- 2.不推荐在 -10°C以下的环境下使用电池。
- 3.在低温环境下, 当PowerEgg地面站提示“低电压报警”时建议立刻停止飞行。
- 4.在低温环境下, 建议在飞行前将电池预热至 5°C以上, 预热至 20°C以上更佳。

#### ● 充电

- 1.连接充电器到交流电源(100-240V, 50/60Hz; 如果需要, 请使用电源转换插头)。
- 2.在电池开启或关闭的状态下, 连接电池与充电器。

3. 充电状态下电池电量指示灯将会循环闪烁, 并指示当前电量。
4. 电池电量指示灯全部熄灭, 充电器状态指示灯从表示电池已充满。请取下电池和充电器, 完成充电。
5. 飞行结束后电池温度较高, 须待电池降至室温再对电池进行充电。
6. 电池最佳充电温度范围为 0°C 至 40°C, 若电芯的温度不在此范围, 电池管理系统将禁止充电。



使用标配充电器, 每次只给一种设备充电。在将电池安装或拔出飞行器之前, 请保持电池电源处于关闭状态。请勿在电池电源打开状态下插拔电池。

智能飞行电池必须使用PowerVision官方指定的专用充电器进行充电, 对于使用非PowerVision官方提供的充电器进行充电所造成的一切后果, PowerVision将不予负责。

#### ● 登机注意事项

1. 在将电池带上航班前, 请务必将电池放电至5%电量以下。放电前请务必远离火源。务必将电池从机身中取出。
2. 电池单独放置, 不可与任何金属物体接触。
3. 将脚架收起, 机臂折叠如机身, 将底壳装上以便固定云台相机。
4. 使用包装袋包装飞行器。

# 遥控器

---

## ■ 遥控器概述

本章节介绍飞行遥控器的各项功能,包括如何操控飞行器飞行以及操作相机进行拍照。

PowerEgg 遥控器有2种,标准遥控器和体感遥控器。体感遥控器本身需要GPS定位,因此无法在GPS信号弱或者没有信号的环境飞行,如室内等。

## ■ 标准遥控器概述

PowerEgg标准遥控器整合了一键起降、一键返航、收放起落架、控制云台俯仰、控制云台偏航、云台一键回中、云台一键向下、拍照、摄像,用户可以在遥控器辅助下轻易完成飞行器的各种操作。PowerEgg标准遥控器内置可充电电池容量为3000mAh,可连续工作20个小时,可通过电量指示灯查看当前电量。

标准遥控器内置GPS接收机,飞行器和遥控器都必须在GPS信号良好的环境才能使用极简模式(Easy Control),否则无法启动飞行器。

飞行器的GPS信号良好且定位或者视觉辅助系统信号良好(绿色指示灯慢闪)时,可以使用定点模式(Normal)飞行。

---

合规版本:PowerEgg遥控器同时符合CE标准和FCC标准。

遥控模式:遥控器根据操控习惯分为美国手和日本手,也可以在Egg Vision+中自定义,建议初学者使用美国手作为操作方式。

美国手:控制上升/下降的摇杆为遥控器左边摇杆。

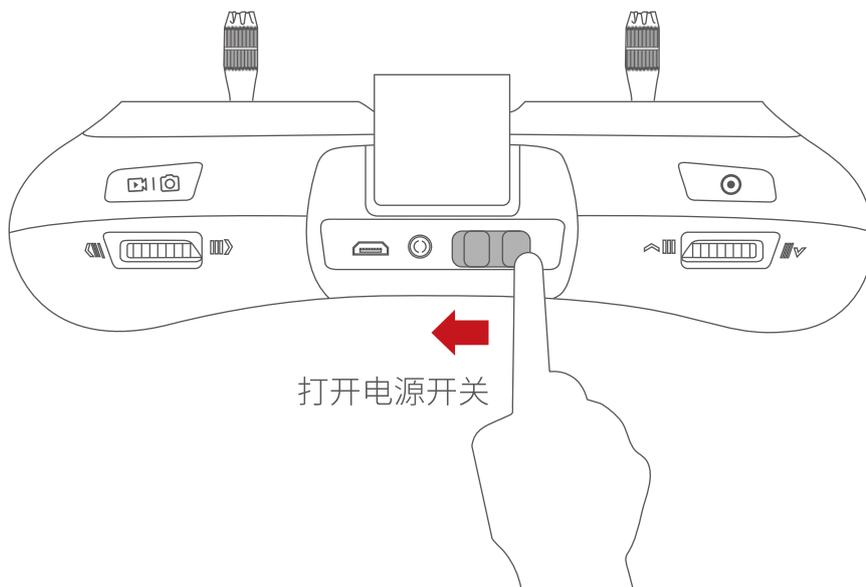
日本手:控制上升/下降的摇杆为遥控器右边摇杆。

---

## 标准遥控器操作

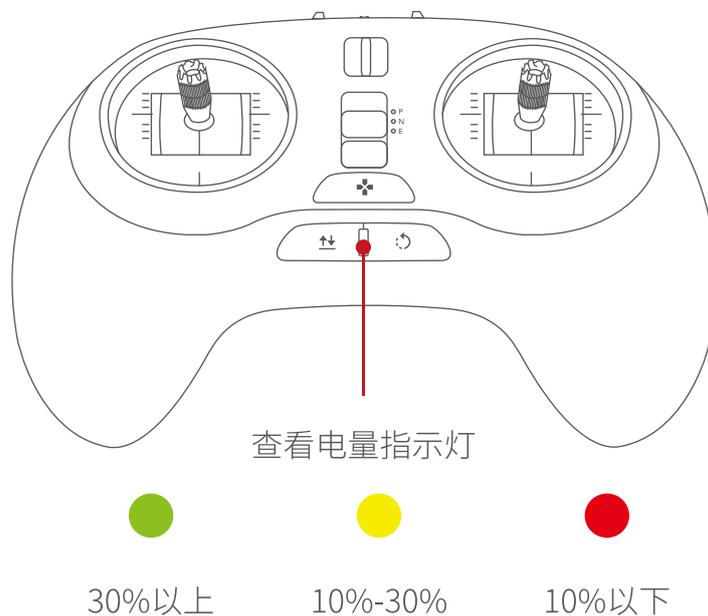
### ● 标准遥控器开启与关闭

将电源开关从左侧滑至右侧即可开启遥控器，可根据遥控器提示音辨别遥控器连接状态。遥控器响起1秒钟的音乐表示遥控器和飞行器通信连接成功。将电源开关从右侧滑至左侧关闭遥控器。

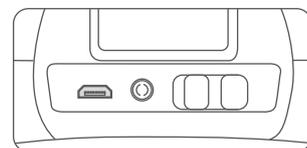
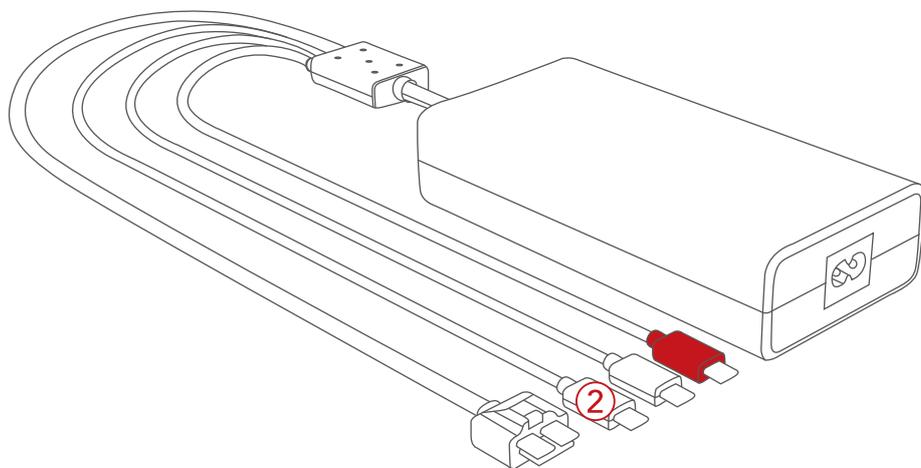


### ● 标准遥控器充电

- 1.连接充电器到交流电源(100-240V, 50/60Hz;如果需要,请使用电源转换插头)。
- 2.在电池开启或关闭的状态下,连接电池与充电器。
- 3.关机状态下充电,标准遥控器上的电量指示灯会变成红灯,充满电后显示绿灯。
- 4.开机状态下充电,标准遥控器上的电量指示灯显示锂电池电量:



遥控器电池必须使用PowerVision官方指定的专用充电器进行充电,对于使用非PowerVision官方提供的充电器进行充电所造成的一切后果,PowerVision将不予负责。



② 标准遥控器

3.5小时充满

### ● 标准遥控器控制

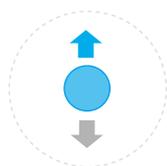
左摇杆:上下控制飞行器上升下降移动,左右控制飞行器水平旋转。

右摇杆:上下控制飞行器前进后退移动,左右控制飞行器左右移动。

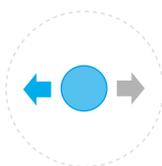
美国手:控制飞行器上升/下降的摇杆为遥控器左边摇杆。

日本手:控制飞行器上升/下降的摇杆为遥控器右边摇杆。

#### 左摇杆

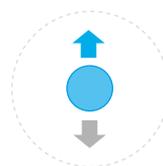


上升 / 下降

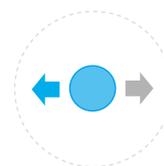


左转 / 右转

#### 右摇杆



前进 / 后退



向左 / 向右

**启动电机:**摇杆内八2秒钟后解锁,即左摇杆在右下角,右摇杆在左下角。

**紧急加锁:**飞行器如遇紧急情况,可执行长按2秒组合键,上升/下降杆最低+航向最左+返航按钮加锁螺旋桨以紧急停机,此种螺旋桨停止方式仅在紧急情况下使用,飞行器失去

动力将垂直下落,正常情况下飞行器落地后可以自动停止电机。

**一键起飞/降落按键:**飞行器未起飞时长按此按键直至振动后释放此按键,飞行器开始起飞;飞行器已经起飞时长按此按键直至振动后释放此按键,飞行器开始降落;飞行器在降落过程中短按此按键,飞行器停止降落。

**一键返航:**飞行器未在返航状态时,长按此按键直至振动后释放此按键,飞行器开始返航;飞行器在返航状态时,短按此按键直至震动后释放此按键,飞机停止返航。

**收放脚架按键:**长按此按键直至振动后释放此按键,飞机收回脚架;短按此按键,飞机放下脚架。

**左拨轮:**控制云台俯仰。

**右拨轮:**控制云台偏航。

**左肩部按键:**短按此按键,云台回中;长按此按键直至振动后释放此按键,云台向下;短按2次此按键,实现自拍功能。

**右肩部按键:**短按此按键,拍照功能;未摄像时长按此按键直至振动后释放此按键,开始摄像;已经摄像时长按此按键直至振动后释放此按键,停止摄像。

**飞行模式切换开关:**P/N/E;P:专业(手动);N:标准(定点);E:超级简单(远离遥控器方向为飞机前方)。

- 标准遥控器指示灯

标准遥控器有一个电量指示三色灯,开机时(无论充电与否)都显示电池电量:

关机时充电,此灯亮红灯表示正在充电,充满电时,绿灯常亮表示电已充满;飞行过程中遇到紧急警报时,当前电量颜色以每秒闪4次的频率闪烁。

- 报警

警报提示类型	按键背光灯	三色灯颜色	蜂鸣器
飞机起飞/降落提示	起飞/降落按键背光灯常亮	无动作	无动作
飞机返航提示	返航按键背光灯常亮	无动作	滴,每秒蜂鸣1次循环

低电量报警	无动作	红色常亮	滴, 每秒蜂鸣4次循环
GPS未定位	无动作	当前电量的颜色 每秒闪烁1次循环	无动作
未连接飞机	无动作	红-绿-蓝循环切换 每秒闪烁3次循环	无动作
GPS定位 状态改变	无动作	无动作	滴-滴
与飞机连接 状态改变	不动作	不动作	连接, 哆-来-咪-发 断开, 发-咪-来-哆

- 标准遥控器合规版本

PowerEgg标准遥控器同时符合CE标准和FCC标准。

## ■ 体感遥控器概述

PowerEgg体感遥控器可以用遥控器姿态来控制飞行器前后左右飞行, 简化了飞行操作; 同时整合了一键起降、一键返航、一键跟随/一键自拍、控制云台俯仰、拍照、摄像, 用户可以在遥控器辅助下轻易完成飞行器的各种操作。

Power Egg 体感遥控器内置可充电电池容量为1500mAh, 可连续工作10个小时, 可通过电量指示灯查看当前电量。

体感遥控器本身内置GPS接收机, 飞行器和体感遥控器GPS信号都良好的情况下才能使用. GPS信号弱或者没有GPS信号的地方(如室内, 城市群, 高大物体附件等)无法使用体感遥控器和飞行器。

---

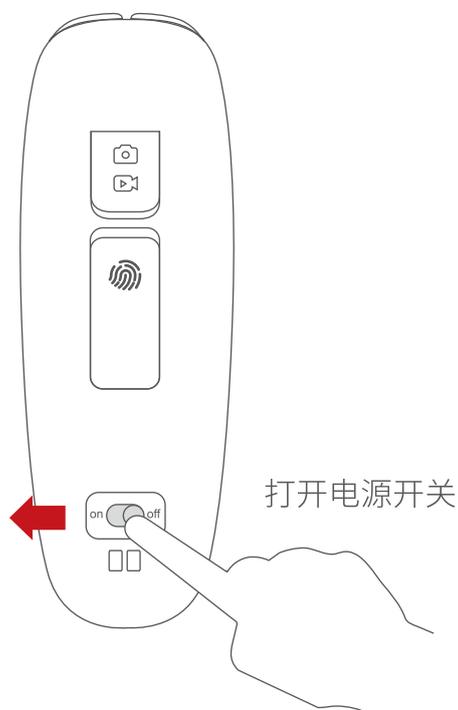
合规版本: PowerEgg遥控器同时符合CE标准和FCC标准。

---

## ■ 体感遥控器操作

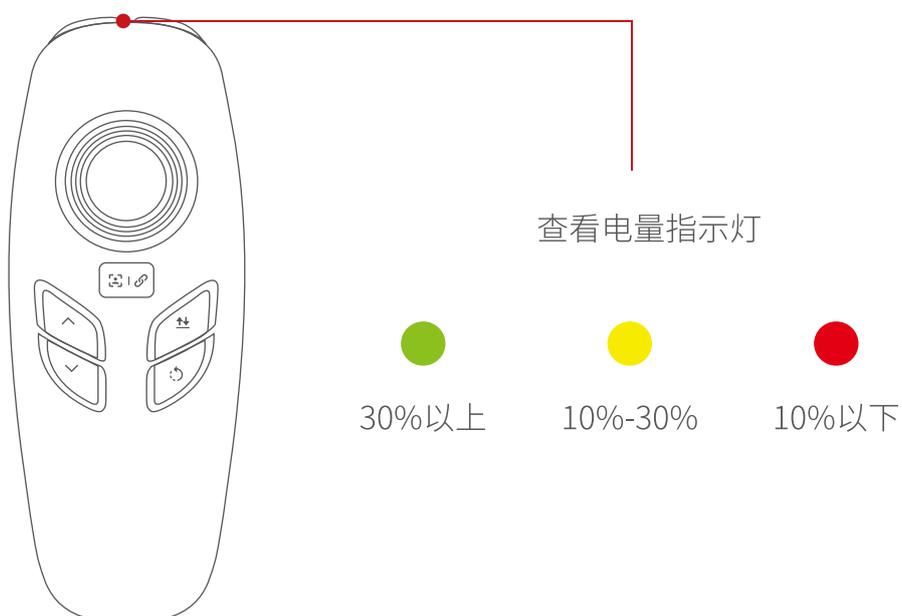
- 体感遥控器开启与关闭

将电源开关从左侧滑至右侧即可开启遥控器,可根据遥控器提示音辨别遥控器连接状态。遥控器响起1秒钟的音乐表示遥控器和飞行器通信连接成功。将电源开关从右侧滑至左侧关闭遥控器。

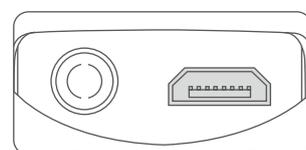
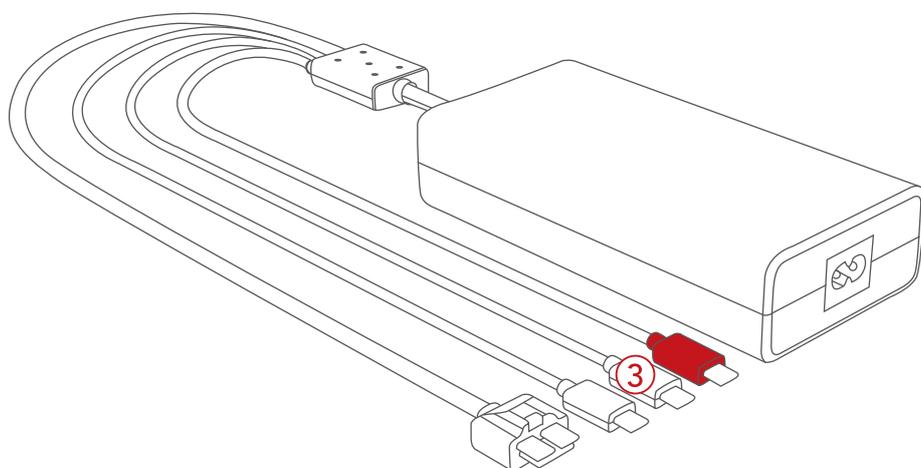


#### ● 体感遥控器充电

- 1.连接充电器到交流电源(100-240V, 50/60Hz;如果需要,请使用电源转换插头);
- 2.在电池开启或关闭的状态下,连接电池与充电器;
- 3.关机状态下充电,标准遥控器上的电量指示灯会变成红灯,充满电后显示绿灯;
- 4.开机状态下充电,标准遥控器上的电量指示灯显示锂电池电量:



体感遥控器电池必须使用 PowerVision官方指定的专用充电器进行充电,对于使用非 PowerVision官方提供的充电器进行充电所造成的一切后果,PowerVision将不予负责。



③ 体感遥控器

2小时充满

### ● 体感遥控器控制

**启动电机:**先短按上升键释放然后长按下降键(1秒内完成),螺旋桨解锁启动。

**紧急加锁:**飞行器如遇紧急情况,可执行长按2秒组合键云台俯仰向上+飞行器下降+拍照摄像加锁螺旋桨以紧急停机,此种螺旋桨停止方式仅在紧急情况下使用,飞行器失去动力将惯性运动下落,正常情况下飞行器落地后可以自动停止电机。

**一键起飞/降落按键:**飞行器为起飞时长按此按键直至振动后释放此按键,飞行器开始起飞;飞行器已经起飞时长按此按键直至振动后释放此按键,飞行器开始降落;飞行器在降落过程中短按此按键,飞行器停止降落。

**一键返航:**飞行器未在返航状态时,长按此按键直至振动后释放此按键,飞行器开始返航;飞行器在返航状态时,短按此按键直至震动后释放此按键,飞机停止返航。

**飞行器上升键:**控制飞行器上升飞行。

**飞行器下降键:**控制飞行器下降飞行。

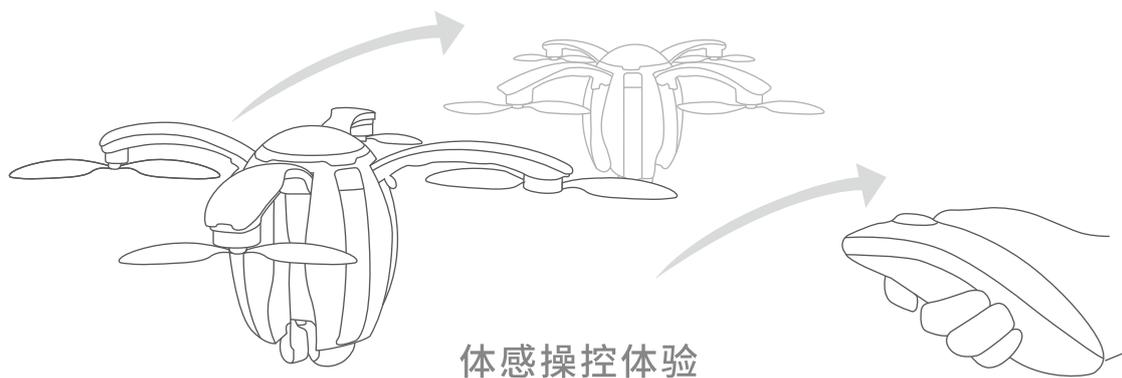
**中部按键:**短按此按键,自拍功能;长按此按键直至振动后释放此按键,跟随功能。

**拍照/摄像按键:**短按此按键,拍照功能;长按此按键直至振动后释放此按键,若未正在摄像,则开始摄像;若正在摄像,则停止摄像。

**摇杆:**摇杆上下控制云台俯仰;摇杆左右控制云台左转/右转。

**体感操作飞行器前后/左右:**按住体感激活按键,在此时刻遥控器位置为中位,遥控器以底部为中心点向前/后倾可以控制飞行器前后飞行;遥控器以底部为中心点向左/右倾可以控制飞行器左右飞行;松开此体感激活按键,飞行器悬停不动。

\*室内飞行不支持体感遥控器,请使用标准遥控器操控飞行器飞行。



- 体感遥控器指示灯

体感遥控器有一个电量指示三色灯, 开机时 (无论充电与否) 都显示电池电量:

关机时充电, 此灯亮红灯表示正在充电, 充满电时, 绿灯常亮表示电已充满; 飞行过程中遇到紧急警报时, 当前电量颜色以每秒闪4次的频率闪烁。

- 报警

警报提示类型	按键背光灯	三色灯颜色	蜂鸣器
飞机起飞/ 降落提示	起飞/降落按键背光灯常亮	无动作	无动作
飞机返航提示	返航按键背光灯常亮	无动作	滴, 每秒蜂鸣1次循环
低电量报警	无动作	红色常亮	滴, 每秒蜂鸣4次循环
GPS未定位	无动作	当前电量的颜色 每秒闪烁1次循环	无动作
未连接飞机	无动作	红-绿-蓝循环切换 每秒闪烁3次循环	无动作
GPS定位 状态改变	无动作	无动作	滴-滴
与飞机连接 状态改变	无动作	无动作	连接, 哆-来-咪-发 断开, 发-咪-来-哆

# 图像数据传输模块

---

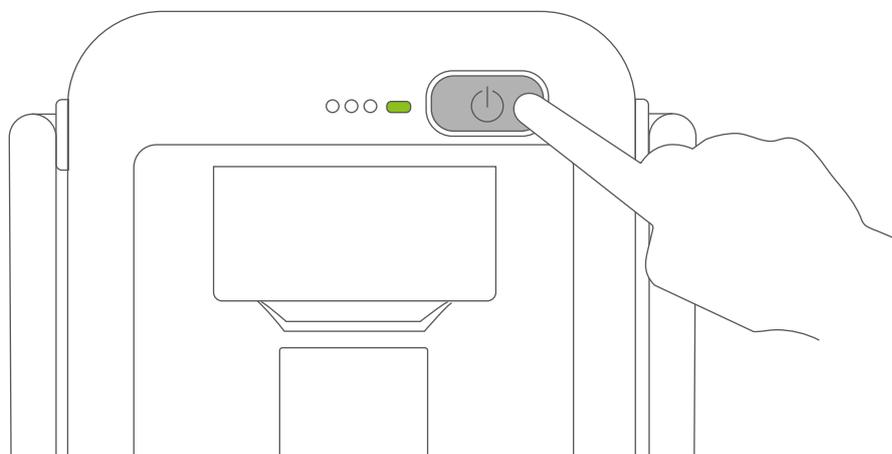
## ■ 图像数据传输模块概述

本章节将对PowerEgg图像数据传输模块进行介绍,包括其使用方法以及注意事项等。PowerEgg图像数据传输模块工作频段为2.4Ghz,此图像数据传输模块集成了先进的4K/HD图传系统,可将高清航拍图像直接输出至移动设备,并可支持智能手机、平板电脑等不同规格的移动智能设备。

## ■ 图像数据传输模块操作

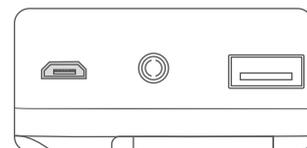
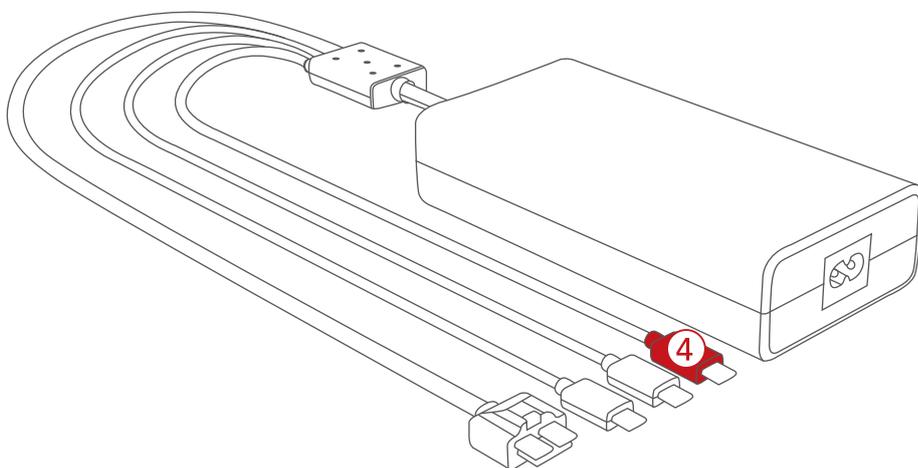
- 开启与关闭

将电源开关键长按3秒,看到电源键旁边的指示灯有亮起表明开机成功;当使用完毕需要关闭图像数据传输模块时候,再次长按电源开关键3秒,看到电源开关键旁边的指示灯全部熄灭则表示设备已关闭。如下图是图像数据传输模块开启状态:



- 图像数据传输模块的充电

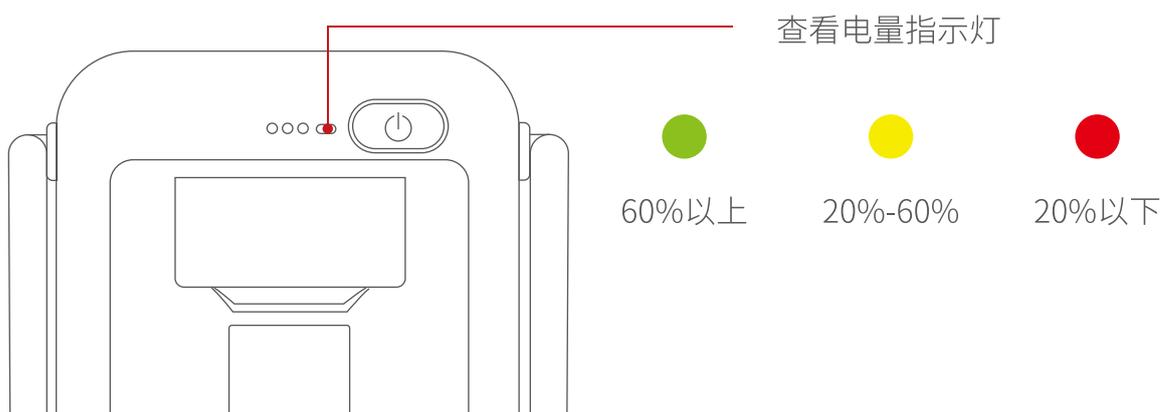
图像数据传输模块需要使用PowerEgg专用充电器进行充电, 充电时间为5小时, 图像数据传输模块充电时, 需要使用红色的Microusb接头。



④ 图像数据传输模块  
5小时充满

- 图像数据传输模块指示灯

无线图像数据传输模块内置可充电电池容量为6000mAh, 可通过电量指示灯查看当前电量状态。



- 遥控器合规版本

---

合规版本: PowerEgg无线图像数据传输模块同时符合CE标准和FCC标准

---

- 图像传输模块的连接

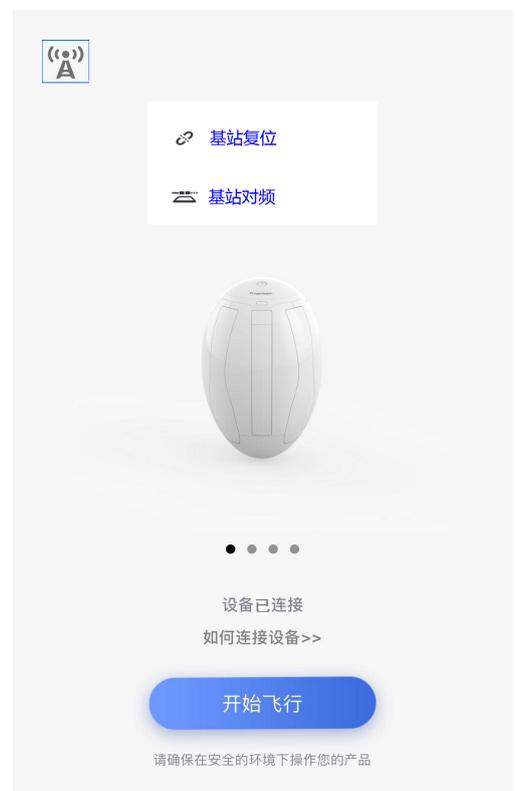
连接基站时需要同时打开飞行器与基站的电源,等待约35秒时间,当电源键旁边的3个LED灯处于常亮状态时,则表明其已与飞行器成功连接。如下图所示:



- 图像数据传输模块的对频

为了避免其它图像传输模块与当前飞行器连接,需要将当前正使用的图像传输模块与飞行器进行对频,对频操作步骤如下:

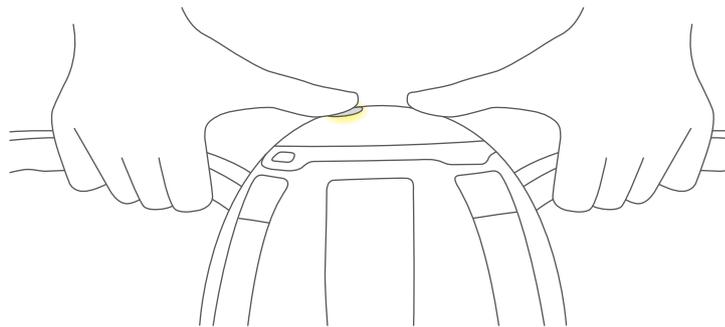
- 1) 确保已开启飞行器电源和图像数据传输模块,确保当前图像传输模块与飞行器已连接;
- 2) 登陆Vision+ App连接移动终端与图像数据传输模块;
- 3) 选择PowerEgg产品后点击App首页界面左上方的按钮,如右图所示;
- 4) 点击上图中指定按钮后出现弹窗,请选择“基站对频”,点击确认后飞行器和基站将自动对频,对频成功后将在界面上提示“设置成功”。



如果飞行器和基站不能对频,请分别复位基站和飞行器,然后重新对频,请按照以下操作步骤进行:

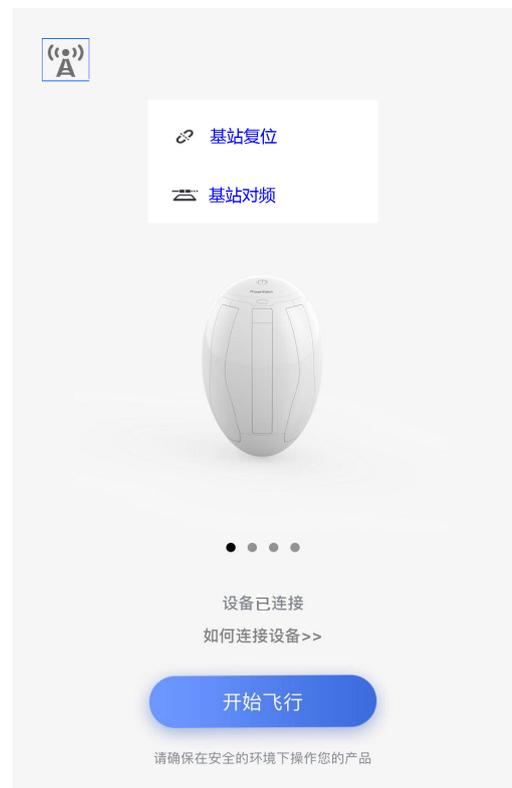
### 1.复位飞行器

- 1) 开启飞行器电源,等待飞行器初始化完毕;
- 2) 长按飞行器电源键10s,直到机尾状态指示灯蓝色慢闪,然后再长按电源键10秒,机尾状态指示灯蓝色慢闪变为长亮,飞行器复位完成。



### 2.复位基站

- 1) 开启基站;
- 2) 登录Vision+ App, 连接App与图像传输模块;
- 3) 点击App首页界面左上方的按钮, 如右图所示;
- 4) 点击完成后出现弹窗, 选择“基站复位”, 二次确认后基站将自动复位, 复位成功后将在界面上提示“设置成功”。



\*如果想解除当前基站与飞行器的绑定关系,而使用其它基站连接飞行器时,请关闭当前基站。复位飞行器和预使用的基站, 然后进行对频。

# 云台相机

---

## 丨 云台相机概述

本章节介绍相机的技术参数,云台相机的活动范围以及工作模式。三轴增稳云台可以帮助相机隔离飞行器的姿态和低频振动,控制精度达到 $0.05^{\circ}$ ,能让相机拍摄出稳定流畅的画面。用户可以通过遥控器拨轮调整云台的俯仰和航向角度。

## 丨 云台使用

- 云台模式

跟随模式:云台的航向转动方向跟随飞行器航向,俯仰和航向可控,横滚不可控。

- FPV模式

云台横滚方向的运动跟随飞行器横滚方向上的运动。使用户获取第一飞行视角体验。

### 注意事项:

- 1.请务必在电源开启前 打开飞行器4个机臂和底盖。
- 2.请务必在放下飞行器时放下飞行器脚架,避免磕碰云台。
- 3.起飞前请将飞行器放到平坦开阔的地面,请勿开启电源后碰撞云台。

# Vision+介绍

---

## 丨 Vision+概述

PV地面控制系统是PowerEgg无人机配套软件,客户可以通过Vision+获取PowerEgg的状态信息,并且可以操控无人机、云台、相机模块。

## 丨 下载APP及其他资源

请扫描二维码下载Vision+ APP, PC Suite, 用户手册, 规格书和观看教学视频。



中国区



Europe



North America

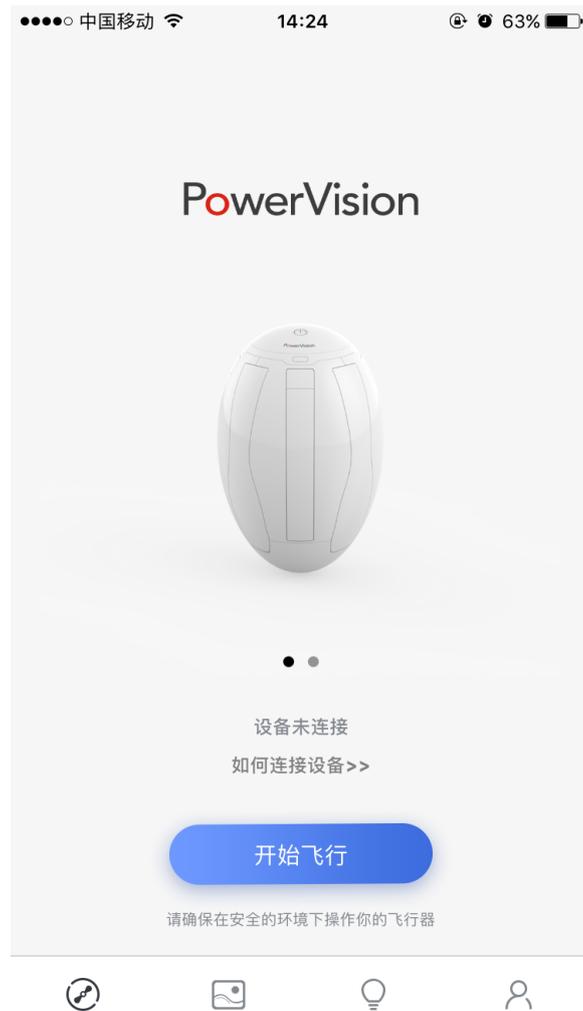
## 丨 产品描述

用于完成图像实时回传,云台调整,对航线、飞行模式、电子围栏,返航点的设置,完成遥控器无法完成的复杂功能。以及记录飞行记录、存储拍摄的图片、影片等。配合遥控器为用户提供更友好体验。

## 丨 Vision+功能介绍

- 首页

启动Vision+,进入Vision+首页。页面默认显示智能飞行页面,底部导航依次显示智能飞行、相册、服务、我的四个功能入口。



- 飞行器自检

设备连接后, 点击开始飞行, 首先会进行飞行器自检, 自检通过才能开始飞行, 如果自检异常需  
要根据提示找到异常原因, 并解决异常, 才能开始正常飞行。



- 相关参数显示

**飞行器高度:**没有值显示N/A, 有值显示飞行器当前的高度值。

**人机距离:**飞行器与人相隔的距离。

**垂直速度:**飞行器垂直升高和降落的速度。

**水平速度:**飞行器当前水平飞行的速度。

**飞行时长:**飞行器一个架次的飞行时长。

**卫星信号:**飞行器GPS接受到的卫星的个数, 飞行器通过卫星信号可以指导飞行的航线和轨迹, 最大个数不超过20。

**图像数据传输模块信号:**信号的强弱会影响飞行器和图像数据传输模块收发信息的效率。

**设备连接状态:**显示设备各种连接状态信息。

**飞行器电量:**没有值显示N/A, 有值显示百分比(100%)。

**图像数据传输模块电量:**没有值显示N/A, 有值显示百分比(100%)。

**智能飞行菜单:**航点规划、飞行模式、返航点设置、安全模式、设置。





- 一键返航

一键返航：飞行器自动返航；如果设置“返航点设置”就返回到返航点，如果没有设置“返航点设置”就返回到起飞点位置。详情参考“智能返航”章节。

- 航线规划

点击“航点规划”在地图上选取规划的点，通过地图选点并自动连接的方式规划一条航线，并可设置每个航点速度高度悬停时间等参数，规划完毕后点击开始飞行器自动开始执行该飞行任务。



- 飞行模式

飞行模式包含：环绕模式、自拍模式、跟随模式。

**环绕模式：**飞行器以当前位置及高度作为环绕中心点，用遥控器控制飞行器飞行一定的距离作为半径进行环绕飞行。

**跟随模式：**开启跟随模式后，飞行器将以一定的距离跟随遥控器所在的位置，请确保遥控器开启且GPS正常工作。

**自拍模式：**开启自拍模式后，飞行器转动航向，对准遥控器位置。



- 返航点设置

返航点设置包含：当前位置、飞行器起点(默认值)、地图选点

**用户位置：**飞行器自动返航到遥控器当前的位置。

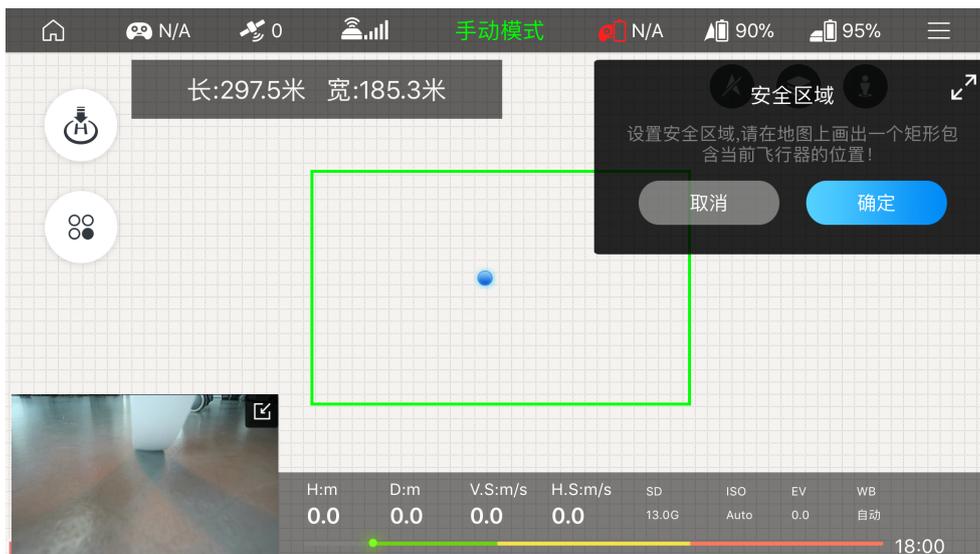
**飞行器起点：**飞行器自动返航到遥控器的位置。

**地图选点：**点击地图切换返航点的位置。



- 电子围栏

点击“安全区域”，在地图上选择安全区域。飞行器将在所选区域的安全围栏内飞行。飞行器飞出电子围栏将返航，进入电子围栏后可终止返航，继续原模式飞行。



- 定位

**定位:**人物定位和飞行器定位。

**未连接飞行器:**只能定位到人的位置。

**连接到飞行器:**定位到人的位置和飞行器的位置。

- 图层切换

**地图模式切换:**标准地图和卫星地图。

- 地图朝向锁定

**锁定地图朝向:**默认情况地图朝向处于锁定状态。

**地图锁定:**左右转动手机屏幕地图朝向不改变。

**地图未锁定:**左右转动手机屏幕地图朝向改变。

- 图像回传

无人机自带摄像机图像传输设备,用微波或者数传电台或者用卫星来传递图像,无人机在飞行中实时的将画面传输到Vision+上,用户可以在Vision+上查看无人机飞行场景。

- 拍照、录像

拍摄模块包含:视频拍摄、图像拍摄、图片库、相机参数设置。

**视频拍摄:**控制相机拍摄视频。

**图像拍摄:**控制相机拍摄图像。

**相册:**用于缓存飞行器飞行过程中拍摄的视频及图像(高清原图存储在相机sd卡中)。

**相机参数设置:**设置相机的分辨率、对焦方式、翻转等。



- 设置

用户可以在地图页面对飞行器飞控、遥控器、图传、电池、云台及一些通用项目进行配置,以满足用户的个性化需求。

- 飞控设置

飞行器姿态及指南针校准:当飞行器磁力计异常时,需要手动进行磁校准,可根据提示进行校准操作。

飞行器降落阈值:用户可自定义设定一个飞行器强制降落的最低电量。

禁飞区限制:禁飞区限制开关开启后,飞行器将无法在禁飞区域内解锁飞行。



- 遥控器设置

遥控器校准:当遥控器需要进行校准操作时,可使用该功能进行遥控器校准。

摇杆模式:用户可以根据自己的需求,选择适合自己的摇杆模式。

EXP:用户可以根据自己的习惯,自定义EXP。



- 链路设置

选择信道:用户可以根据干扰情况选择一个自定义的信道,已达到最佳的飞行体验。

自动设置信道:开启后,会自动为您选择信道,省去手动设置的麻烦。

视频码率设置:可以根据自己的需求,设置图传码率。



- 电池设置

主屏电压显示:开关开启后,主屏会同时显示当前剩余电量百分比及电压。

这里同样可以查看飞行器电池的一些详细信息。



# 媒体库

---

用于管理飞行器拍摄的照片, 视频。可以对图片进行上传下载编辑分享删除操作, 对视频进行分享下载删除操作, 分享审核通过后的视频将呈现在我的作品列表里面。

# 服务

---

服务模块中包括飞行学院、飞行周边、技术支持、维修申请四大子模块。点击进入相应模块时直接跳转到二级功能页。

## ■ 飞行学院

飞行学院可以查看视频、资讯等信息。

## ■ 飞行周边

飞行周边可以查看飞行资讯内容。每个资讯页均允许第三方分享及点赞。

## ■ 技术支持

技术支持是针对无人机设备进行解答, 并且提供电话、电子邮件相关服务。

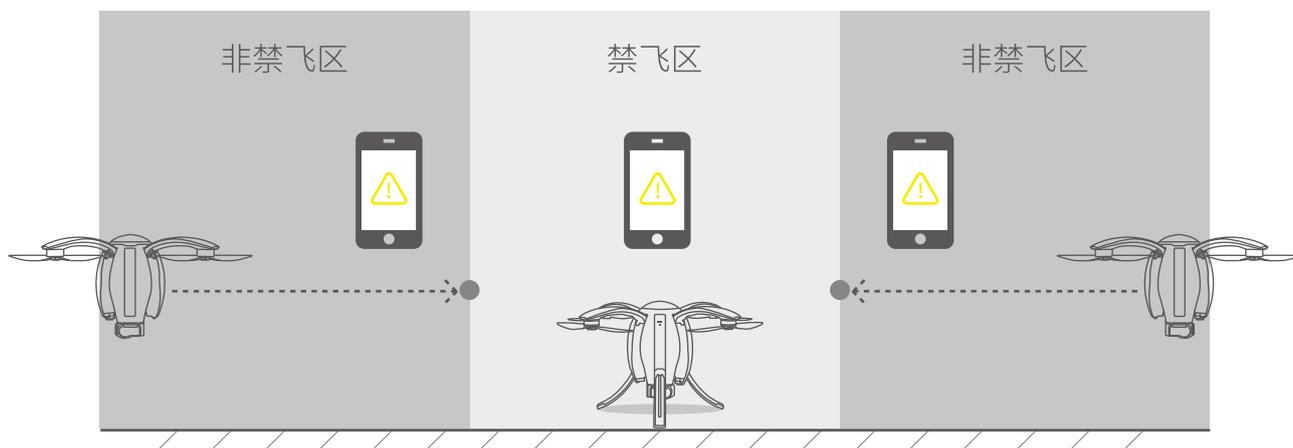
## ■ 维修申请

维修申请用于申请对无人机设备的售后维修服务。

# 飞行

## 飞行限制以及特殊区域限飞

鉴于各国民航对于无人机的管理制度和空域管制,无人机在某些特定空域不应进行飞行以保证安全。当飞行器从非限制区进入这些限制区域时候,Vision+会提示用户,并由用户选择是否继续飞行。当飞行器从限制区解锁起飞时候,Vision+会提示用户,并由用户选择是否继续解锁并开始飞行。

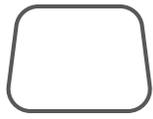


\*禁飞区取决于各国法律。

## 安全飞行条件及注意事项

### ● 飞行环境要求

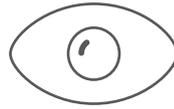
- 1.恶劣天气下请勿飞行,如大风(风速 $\geq 5$ 级)、下雪、下雨等天气。
- 2.新手请选择开阔场地飞行,尽量远离高压电线、铁塔、通讯图像数据传输模块或发射塔等强干扰设施,以免影响GPS信号有效接收和遥控器有效通信。
- 3.在海拔较高地区飞行(海拔5000米以上),由于环境因素导致飞行器电池及动力系统性能下降,飞行性能将受到影响,请谨慎飞行。
- 4.在南北极圈内飞行器无法使用GPS模式飞行,可以使用姿态模式与视觉定位系统飞行。



+



+



+



在开阔无遮挡的环境中飞行

GPS信号大于13颗卫星

在目视范围内飞行

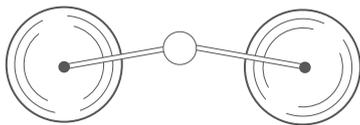
控制飞行高度低于120m



飞行时请远离人群、树木、电线、高大建筑物、机场和信号发射塔等。无线发射塔、高压线、变电站以及具有磁性的大块金属可能会对遥控信号及指南针产生干扰，威胁飞行安全。



下雨、大雾、下雪、雷电、大风(风速每秒10米及以上)等天气请勿飞行。



切勿接触旋转中的螺旋桨，否则可能受到严重人身财产损害。

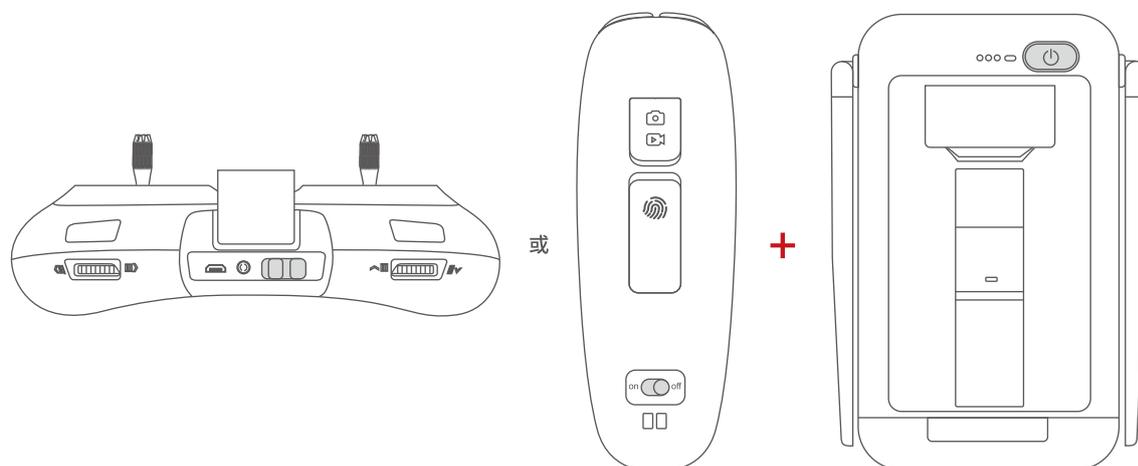


禁飞区

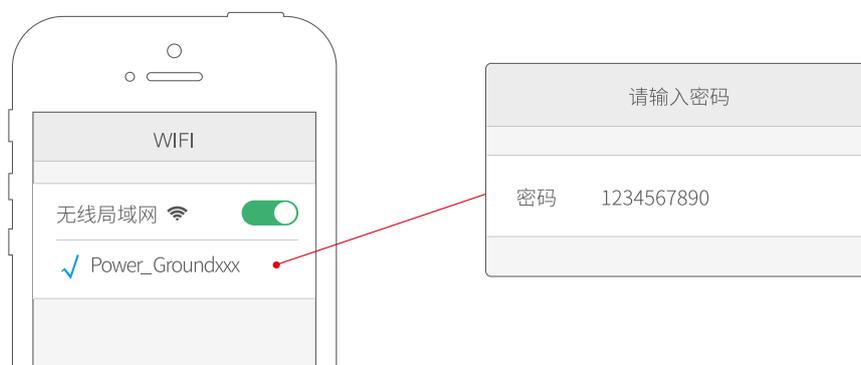
详情请访问以下网址：  
[www.powervision.me](http://www.powervision.me)

## 连接飞行器和遥控器及Vision+

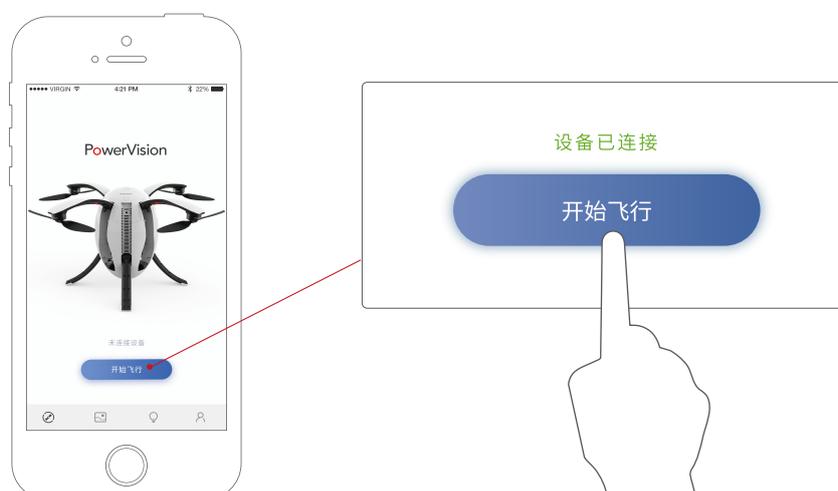
1. 开启标准遥控器/体感遥控器和图像数据传输模块。



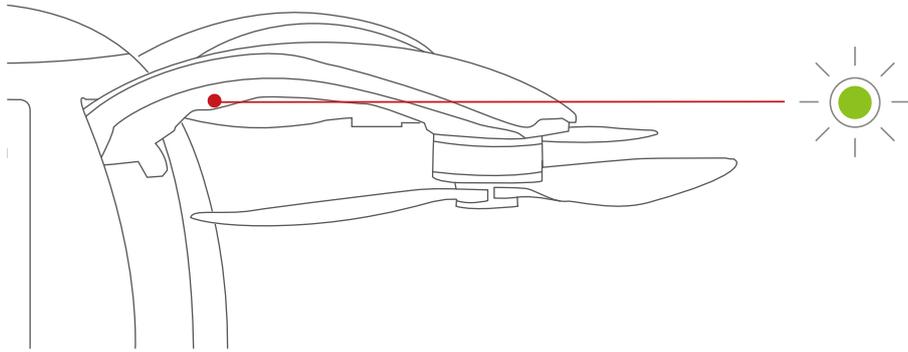
2. 打开手机，连接WIFI:Power\_Groundxxx，连接密码为1234567890。



3. 打开Vision+，约30秒后，当界面显示“设备已连接”时，点击开始飞行，进入APP控制界面。



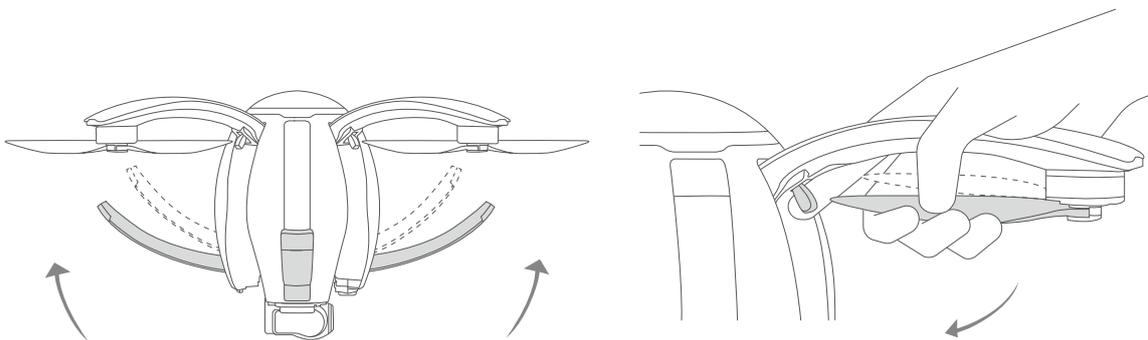
4.在P/N/E模式下的室外飞行,需要等待飞行器状态指示灯绿灯长亮且标准或体感遥控器电量指示灯常亮后,才可操纵飞行器飞行。



\*\*图像数据传输模块采用5G WiFi,具有5G WiFi的移动终端才能连接图像数据传输模块,且连接后图像传输模块的WiFi密码不可修改或重置。

\*\*当您前往陌生地点飞行时,请在连接图像数据传输模块前连接互联网并打开APP对该区域的地图进行放大拖动,使数据缓存到本地,以便不影响飞行时地图的正常显示。

5.短按电源键3次,起落架自动收起,收起浆叶后机臂收起使用如上的逆过程,需要注意需要食指扣动解锁开关向外拨动,然后顺势向下闭合机臂。



## 指南针校准

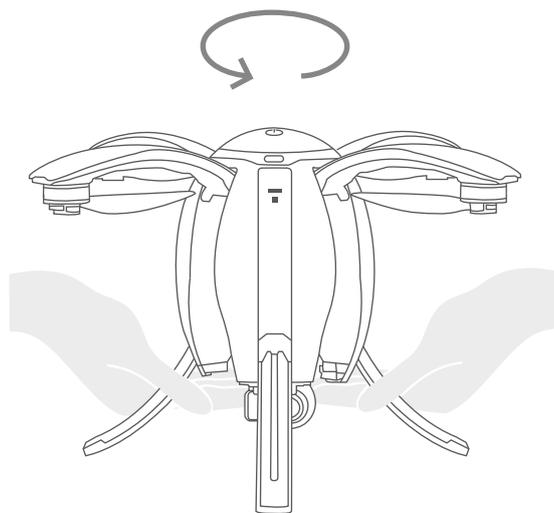
### ● 注意事项

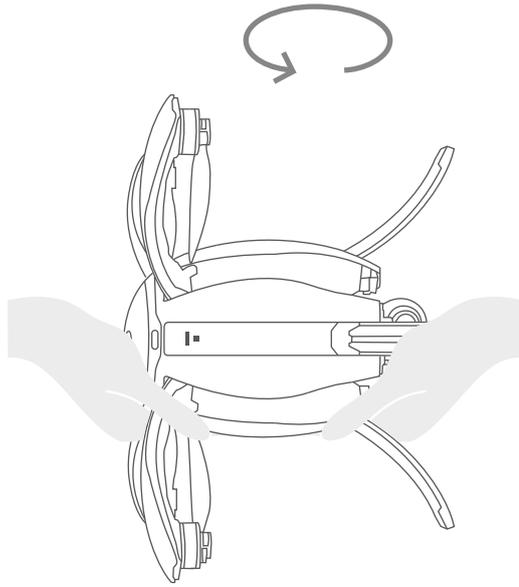
用户在飞行前,必须校准指南针。由于指南针易受外界复杂环境影响,在校准指南针时应该注意以下事项,以保证指南针准确。且指南针需经常校准,从而保证飞行器处于较好的飞行状态。

- 1.校准场地要保证空旷,且远离强磁环境,如磁矿\停车场\带有地下钢筋的建筑区域等。
- 2.使用者勿携带磁性物品,如手机和钥匙等。
- 3.请勿在室内校准。

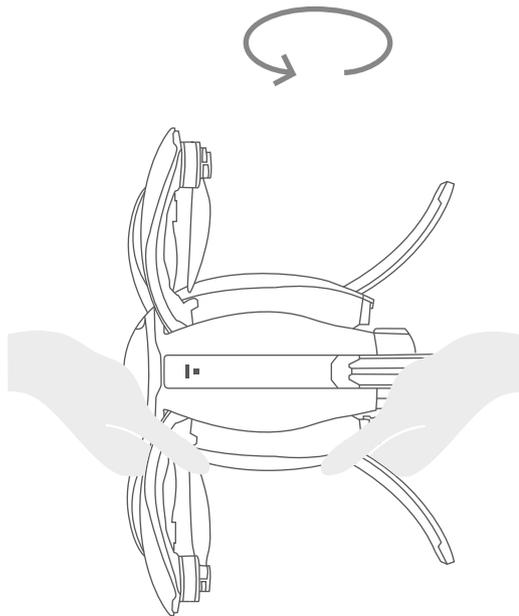
### ● 指南针校准步骤

- 1.打开Vision+ App,保证设备已连接后,进入"开始飞行"界面,点击菜单栏右下角的"设置"选项,然后在飞行设置列表中选择"飞行器姿态及指南针校准",点击"校准"即进入指南针校准界面,指南针校准程序启动。
- 2.界面中飞行器共有三种放置位置,如图所示,三种位置的校准顺序不限.首先保持其中一种位置放置,当飞行器对应位置图片变为黄色,说明该方向已经识别,然后绕当前方位的垂直轴向旋转飞行器,当图片颜色变为绿色表示该方向校准完成.然后按照同样的方法校准另几种放置位置:





电源键正对



电源键朝向正上方

3.界面中三种位置均显示绿色表示校准完成。

● 需要重新校准的情况

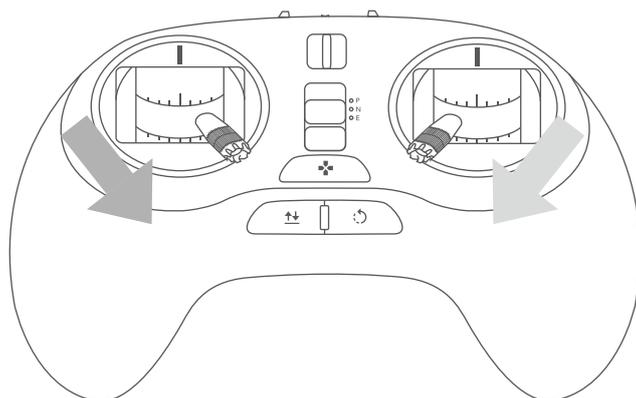
- 1.飞行场地与上次校准后的飞行场地相距较远;
- 2.飞行时自旋或无法直线飞行。

## 启动/停止电机

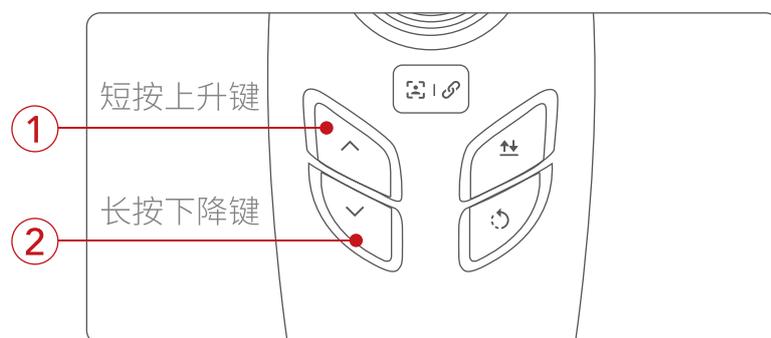
### • 启动电机

连接遥控器，采取相应的打杆动作即可启动电机。

对于**标准遥控器**，内八掰杆启动电机，电机启动后应迅速松开摇杆。

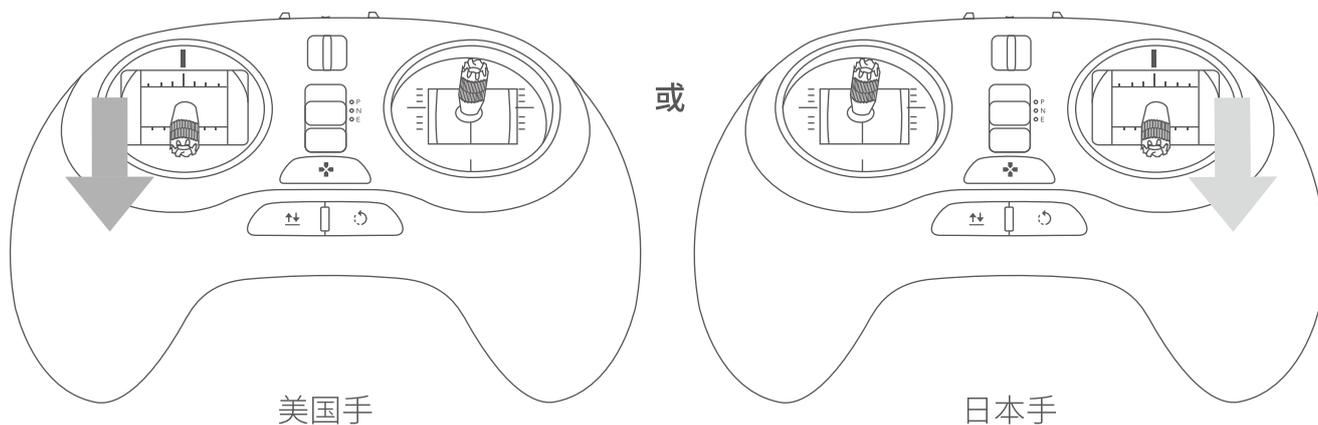


对于**体感遥控器**，依次短按上升键，再长按下降键以启动电机，电机启动后应迅速松开按钮。



### • 停止电机

正常情况下，飞行器降落地面后，操控者将上升/下降控制杆回中或拉倒最低值，飞行器在地面上自动加锁。

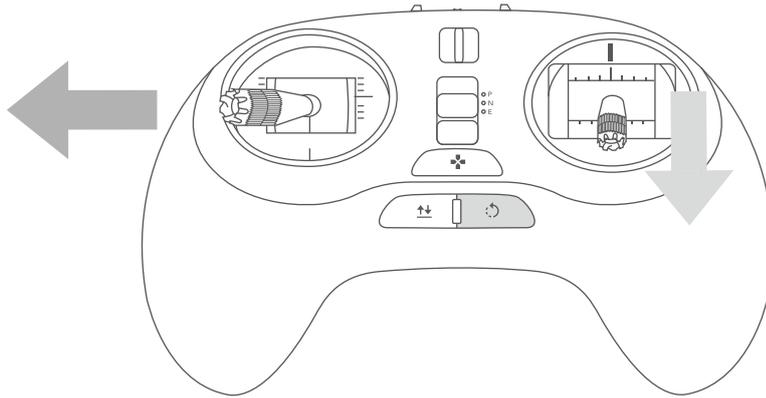


- 空中停止电机方式

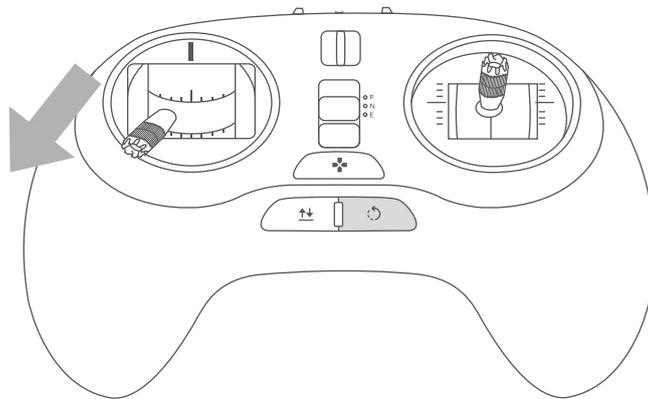
空中停止电机仅仅用于发生特殊情况(如飞行器撞向人群)时需要紧急停止电机以最大程度减少人员伤害。

执行以下掰杆动作可使电机紧急停转：

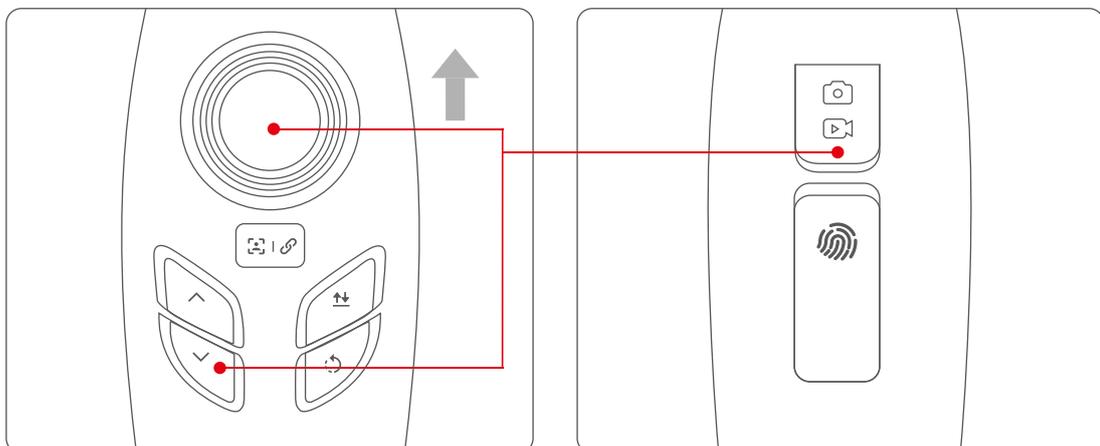
标准遥控器(日本手Mode1)：上升/下降杆掰至最下，偏航杆掰至最左，长按返航键至遥控器震动。



标准遥控器(美国手Mode2)：上升/下降杆掰至左下，长按返航键，直到遥控器振动。



体感遥控器：同时按住下降按键 + 拍照按键并且摇杆推到最上，直到遥控器振动。



## 基础飞行

- 1.从包装取出飞行器、电池、底座及遥控器/图像数据传输模块,将飞行器竖立置于底座。
- 2.通过机臂末端扣手依次打开4根机臂。
- 3.掀开飞行器上盖将电池装入机体后扣紧上盖。
- 4.取下下盖(否则云台上电初始化时会损坏云台)。
- 5.短按+长按电源按键,实现机体上电,等待飞行器初始化完成(流水灯闪烁)。
- 6.连续短按电源键3次,实现脚架打开,将飞行器平放在地上。
- 7.把飞行器放置在平整开阔的地面上,用户面朝机尾。
- 8.连接遥控器-图像数据传输模块-手机。

---

### 遥控器

标准遥控器—掀开标准遥控器图像数据传输模块固定支架,将图像数据传输模块接插在标准遥控器支架,通过数据线连接标准遥控器-图像数据传输模块,将手机置于图像数据传输模块表面手机卡夹

体感遥控器—采用音频接口线连接体感遥控器-图像数据传输模块,将手机置于图像数据传输模块表面手机卡夹

图像数据传输模块/遥控器开机,手机连接PowerVision\_GroundX无线网络,打开手机端Vision+,进入初始化状态(遥控器若处于N模式和E模式下在无GPS信号时将会发出报警声,建议在室内使用时请将标准遥控器切换为P模式)

- 
- 9.等待 Vision+初始化完成, APP端 显示“设备已连接”状态,点击“开始飞行”进入Vision+控制界面,在APP界面显示飞行器状态数据及飞行模式等信息。
  - 10.等待飞行器状态指示灯黄灯或者绿灯慢闪时,飞行器准备就绪。
  - 11.使用标准遥控器/体感遥控器飞行极简模式时,要求遥控器GPS定位,遥控器绿灯常亮。
  - 12.使用遥控器启动电机,保持怠速旋转。
  - 13.待飞行器绿灯慢闪时可使用自动起飞模式,起飞飞行器。
  - 14.也可用遥控器缓慢上推上升/下降杆,让飞行器平稳起飞。
  - 15.需要下降时,缓慢下拉上升/下降杆,使飞行器缓慢下降于平整地面。
  - 16.落地后,将上升/下降杆拉到最低的位置并保持2秒以上直至电机停止转动。
  - 17.停机后依次关闭飞行器和遥控器电源。

## 中国RoHS

### 产品中有害物质的名称及含量

部件名称	有害物质					
	铅 (Pb)	汞 (Hg)	镉 (Cd)	六价铬 (Cr6+)	多溴联苯 (PBB)	多溴联苯醚 (PBDE)
外壳/桨叶	0	0	0	0	0	0
印刷电路板	X	0	0	0	0	0
电缆/电线/连接器	0	0	0	0	0	0
电源设备/电源适配器	0	0	0	0	0	0
遥控器	0	0	0	0	0	0
飞行器支撑座	0	0	0	0	0	0
SD读卡器(TBD)	0	0	0	0	0	0
摄像头	0	0	0	0	0	0

本表格依据 SJ/T 11364-2014 的规定编制。

0:表示该有害物质在该部件所有均质材料中的含量均在 GB/T 26572 规定的限量要求以下。

X:表示该有害物质至少在该部件的某一均质材料中的含量超出 GB/T 26572 规定的限量要求。

在中国销售的相应电子信息产品 (EIP) 都必须遵照中国大陆《电子信息产品污染控制标识要求》，根据中国电子行业标准SJ/T 11364的要求, 在产品上标有环保使用期限。



PowerVision



Copyright 2017 ©Powervision Robot Inc. All rights reserved.