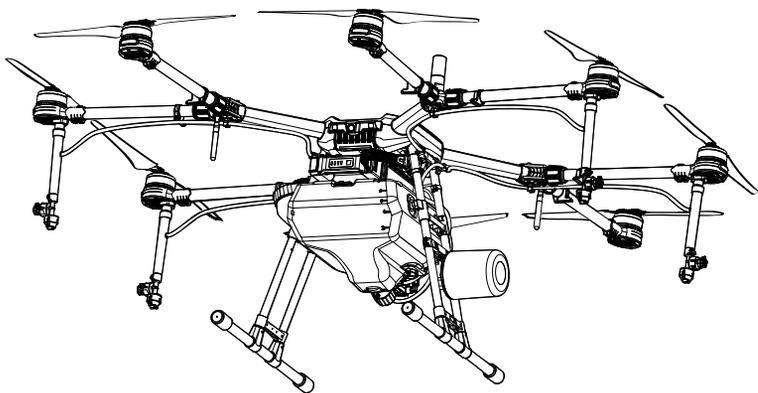


大疆 MG-1P 系列农业植保机

MG-1P / MG-1P RTK

快速入门指南

V1.0



使用建议

1. 仔细阅读《免责声明和安全操作指引》、《快速入门指南》。



2. 下载阅读《用户手册》及安装调参软件：

<http://www.dji.com/mg-1p/info#downloads>



3. 观看演示视频：

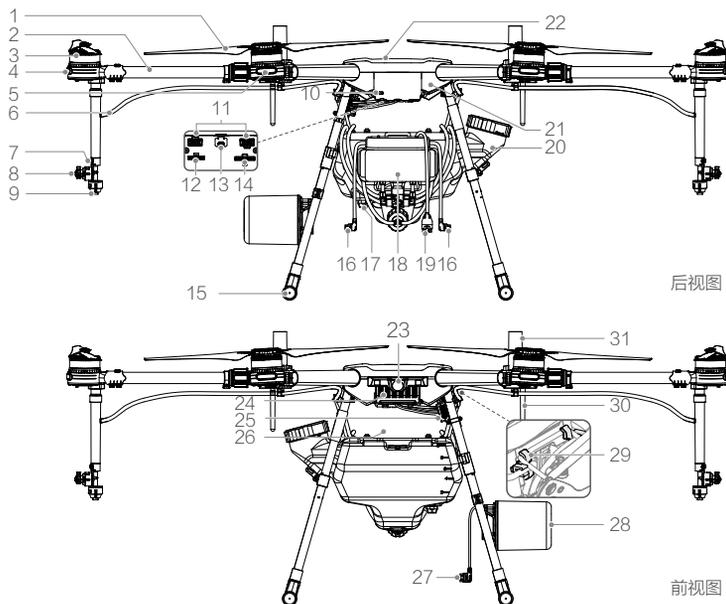
<http://www.dji.com/mg-1p/info#video>



 DJI ASSISTANT™ 2 要求使用 Windows 7 及以上系统或 Mac OS X 10.11 及以上系统。

飞行器

MG-1P 系列农业植保机 (MG-1P / MG-1P RTK) 飞行器配备广角 FPV 摄像头, 可实时观察前方作业环境, 为作业区域规划及远程绕障飞行提供实景参考, 作业规划更加省时高效。第二代高精度雷达将前、后、下方定高雷达及避障雷达融合一体, 大幅提升障碍物感知与仿地飞行能力。机身采用新型结构及材料, 防尘防水 (防护等级 IP43, 参照国际电工委员会 IEC 60529 标准)、防腐蚀。内置定制 A3 飞控系统, 具有八轴动力冗余设计, 使飞行更加安全可靠。其中, MG-1P RTK 飞行器已预装机载 D-RTK™, 配合基站*使用, 可实现厘米级高精度准确定位。



- | | | |
|------------------------------------|------------------------|------------------------------------|
| 1 螺旋桨 | 11 液泵接口 | 22 GNSS 模块 |
| 2 机臂 | 12 雷达接口 | 23 FPV 摄像头 (机头方向) |
| 3 电机 | 13 调参接口 (Micro USB 接口) | 24 空气过滤罩 |
| 4 电调 LED 指示灯
(机臂 M1-M4 及 M7-M8) | 14 液位计接口 | 25 电源接口 |
| 5 飞行器状态指示灯 (机臂 M5-M6) | 15 起落架 | 26 电池安装位 |
| 6 软管 | 16 液泵连接线 | 27 雷达连接线 |
| 7 喷头 | 17 液位计 | 28 雷达模块 |
| 8 泄压阀 | 18 液泵 | 29 遥控器挂钩 |
| 9 喷嘴 | 19 液位计连接线 | 30 OCUSYNC™ 双频天线 |
| 10 对频按键 (机尾方向) | 20 作业箱 | 31 机载 D-RTK 天线
(仅 MG-1P RTK 配备) |
| | 21 飞行器主体 | |

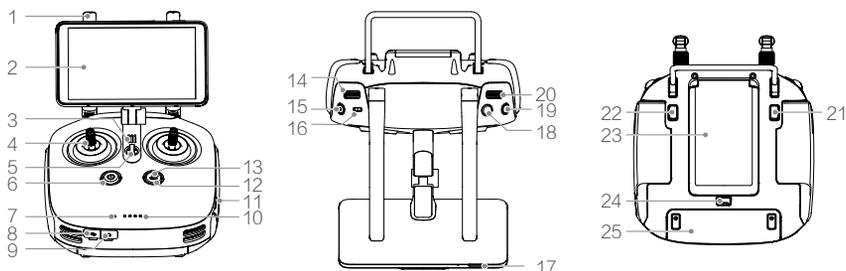


- GNSS 模块内置于飞行器主体的中央位置, 请勿遮挡或覆盖此位置, 以免影响 GNSS 定位信号质量。
- MG-1P 系列不包含电池, 用户需自行购买指定型号的电池 (MG-12000P)。

* 需额外购买 DJI 基站, 或使用指定的网络 RTK 服务。

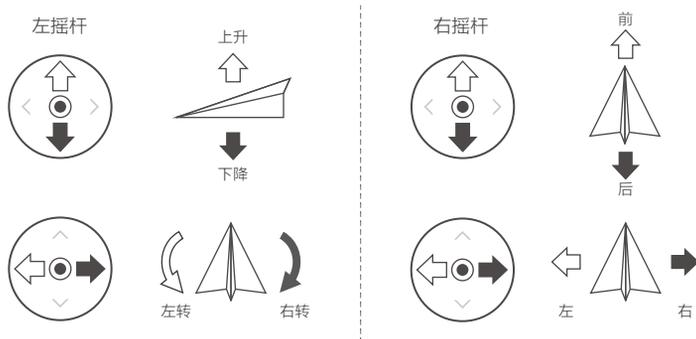
遥控器

遥控器全面升级，采用 DJI™ OcuSync 双频图传系统，最大通信距离可达 3 千米*。配备高亮显示屏，内置全新 DJI MG App。作业区域规划支持遥控器和植保机定点规划，新增作业路线协调转弯选项，配合全新喷洒系统，飞行及作业更加灵活高效。遥控器支持一控多机功能，可最多协调 5 架飞行器同时进行作业，进一步提升单人作业效率。遥控器电池及天线采用可更换设计，方便日常作业及维护保养。



- | | | |
|---------------|----------------|---------------|
| 1 天线 | 10 遥控器电量指示灯 | 19 B 键（可自定义） |
| 2 显示设备 | 11 Micro SD 卡槽 | 20 多机控制切换转盘 |
| 3 扬声器 | 12 返航提示灯 | 21 C1 键（可自定义） |
| 4 摇杆 | 13 返航按键 | 22 C2 键（可自定义） |
| 5 吊带挂钩 | 14 流量调节拨轮 | 23 电池仓盖 |
| 6 电源按键 | 15 喷洒按键 | 24 电池仓盖锁扣 |
| 7 遥控器状态指示灯 | 16 急停开关 | 25 上网卡仓盖 |
| 8 USB-C 接口 | 17 屏幕开关 | |
| 9 3.5 mm 音频接口 | 18 A 键（可自定义） | |

遥控器操控方式以“美国手”为例：左摇杆控制飞行高度与方向，右摇杆控制飞行器的前进、后退以及左右飞行方向。



! 更多飞行操作详见《用户手册》；可以在 DJI MG App 更改遥控器的操控方式。

* 在开阔无遮挡、无电磁干扰的环境飞行，并且飞行高度为 2.5 米时，遥控器可达到最大通信距离：3 千米（SRRC 中国 / MIC 日本 / KCC 韩国 / CE 欧洲）或 5 千米（FCC 美国）。

安 装

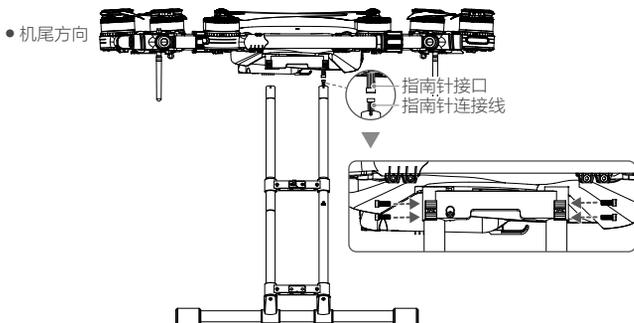


- 安装时需自备中强度螺丝胶。安装起落架、电源接口模块、作业箱、喷头、雷达模块时务必使用螺丝胶，并确保螺丝胶完全干燥固化后再飞行。
- 安装软管时切勿过度弯折，以免产生折痕影响喷洒效果。
- 务必在完成所有安装及连线后，再连接飞行器电源。

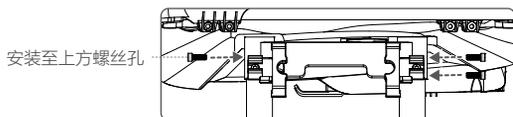
MG-1P 和 MG-1P RTK 的安装方法相同，以下图示以 MG-1P 飞行器为例。

安装起落架

1. 准备右侧起落架（带指南针连接线）。
2. 从起落架支撑管的一侧碳管中取出指南针连接线，插入起落架安装位上的指南针接口，然后插入起落架支撑管，注意不要损坏连接线。
3. 拧紧 4 颗 M3 × 10 螺丝。

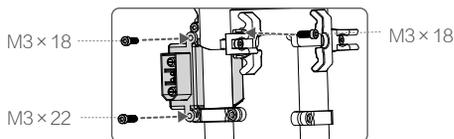


4. 安装左侧起落架：插入起落架支撑管，拧紧 3 颗 M3 × 10 螺丝。



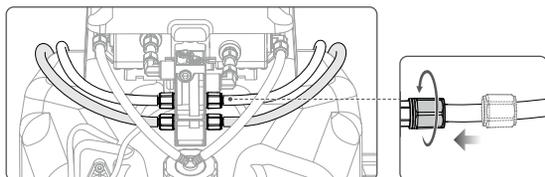
安装电源接口模块

将飞行器底部的电源接口模块安装至左侧的起落架支撑管上，拧紧 2 颗 M3 × 18 螺丝和 1 颗 M3 × 22 螺丝。

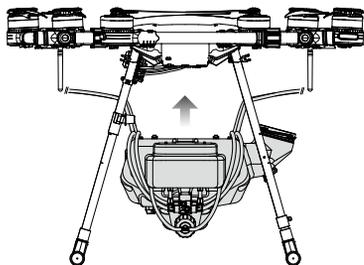


安装作业箱

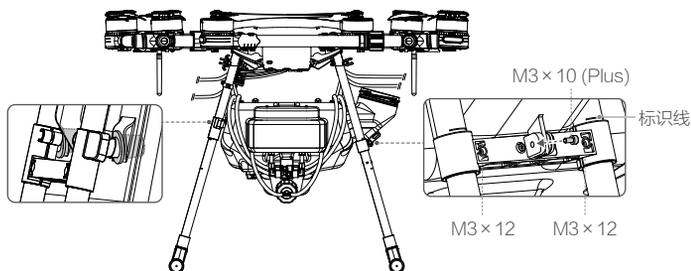
1. 将喷头套件连接至作业箱：将带有喷头的软管穿过螺母连接至液泵下方的接头，注意白色或黑色软管应接至有相同颜色贴纸的接头，然后拧紧螺母。务必确保螺母已拧紧，以免漏液。



2. 旋下作业箱盖子，面向机尾，使作业箱加药口朝向飞行器右侧，然后将两侧的软管分别穿过起落架伸向飞行器外侧。
3. 托起作业箱，使加药口穿过右侧起落架支撑管间的空隙。



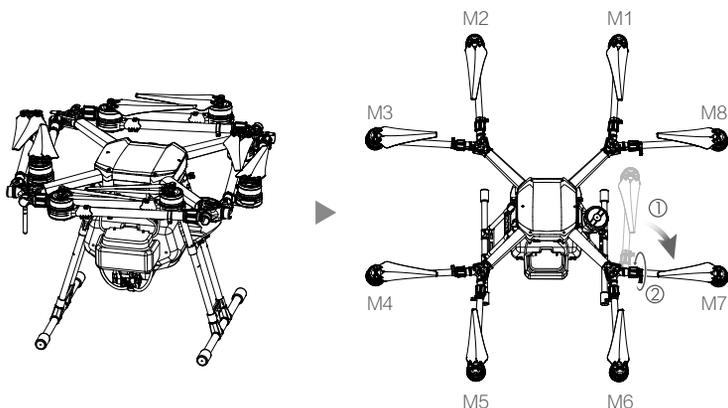
4. 使左侧起落架上的作业箱固定件嵌入作业箱的安装孔。
5. 将右侧起落架上的固定件上滑至上方的标识线位置，使作业箱右侧的固定片嵌入起落架的槽内，拧紧 2 颗 M3 × 12 螺丝和 1 颗 M3 × 10 (Plus) 螺丝。



6. 将两根液泵连接线和一根液位计连接线分别插入飞行器底部的对应接口。

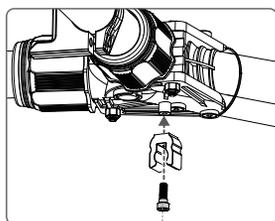
展开机臂

1. 将机臂完全展开 ①，然后旋紧 8 个连接处的套筒 ②。
2. 检查机臂位置是否正确。M1 和 M2 为机头，M5 和 M6 为机尾。从顶部看，M1、M3、M5 和 M7 的电机逆时针旋转，M2、M4、M6 和 M8 的电机顺时针旋转。

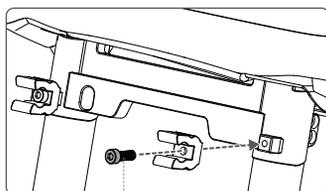


安装喷头套件

1. 安装软管扣件，用于固定软管：将 4 个软管扣件分别安装至机臂折叠处底部，拧紧 T3×10 螺丝；将 1 个软管扣件安装至右侧起落架安装位置的外部，拧紧 M3×6 螺丝。

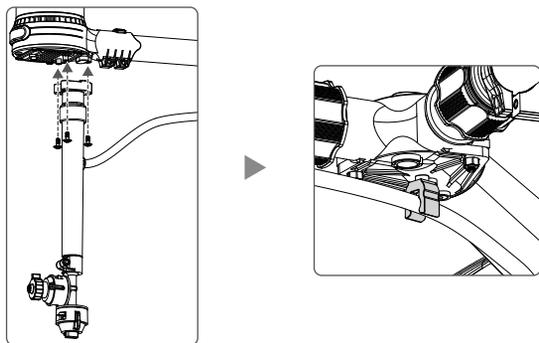


T3×10

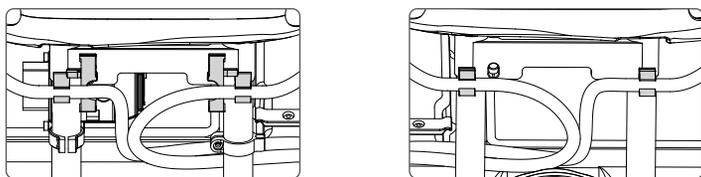


M3×6

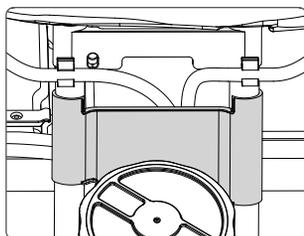
2. 带白色软管的喷头安装至机臂 M3 和 M8 的电机底部（带白色圆圈标记），带黑色软管的喷头安装至机臂 M4 和 M7 的电机底部（带黑色圆圈标记）。使用 12 颗 M3×8 (Plus) 螺丝将 4 个喷头固定至对应机臂的电机底部，务必安装至靠近飞行器内侧的安装孔并使软管朝向机臂，然后将软管嵌入机臂折叠处底部的扣件。



3. 将两侧软管分别嵌入起落架上的扣件。

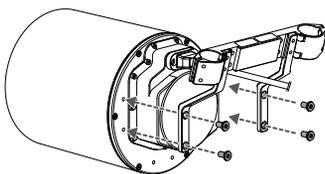


4. 将防护板扣在右侧起落架上，以阻挡向作业箱内加药时溅出的液体。切勿用力过猛损坏防护板。

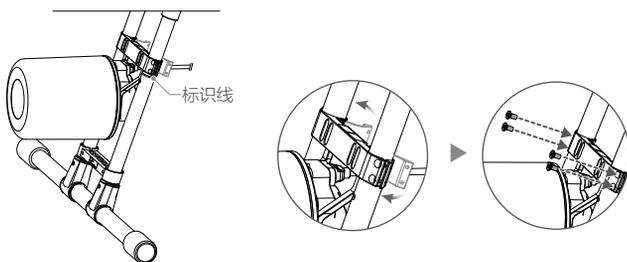


安装雷达模块

1. 将雷达连接件安装至雷达模块，注意使横杆与雷达连接线在同一侧，然后拧紧 4 颗 M3×5.5 螺丝。



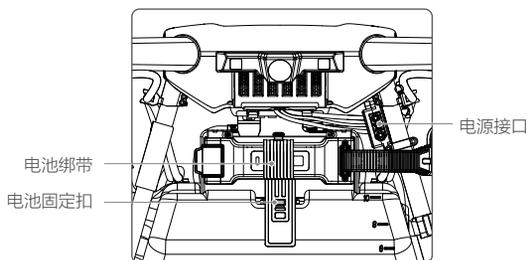
2. 打开连接件上的扣环，将其安装至左侧起落架的支撑管上，对齐连接件与支撑管下方的标识线。闭合扣环，然后拧紧 4 颗 M3×5.5 螺丝。



3. 将雷达连接线嵌入起落架支撑管上的线夹，然后插入飞行器底部的雷达接口。

安装飞行器电池

将电池从机头方向装入作业箱上的电池安装位置，确保电池安装稳固，然后将电池绑带扣在电池固定扣上。



- MG-1P / MG-1P RTK 不包含电池，用户需自行购买指定型号电池。（型号：MG-12000P）
- MG-1P / MG-1P RTK 的最大允许电压高达 50.4 V，请严格按照相关安全规范及电池本身的说明进行使用，并务必注意安全。

安装遥控器电池

遥控器采用外置可更换式智能电池，方便长时间连续作业使用。

下滑遥控器背面的电池仓盖锁扣以打开仓盖 ①，然后将智能电池装入电池仓，并向上推到顶 ②，最后合上仓盖 ③。

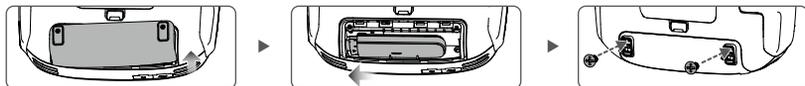


- 如需取下智能电池，请打开仓盖，按住电池解锁按钮，然后向下推动智能电池将其取出。

安装无线上网卡

- 务必使用 DJI 指定的无线上网卡。
- 用户需自备 SIM 卡，并根据实际使用情况选择合适的流量服务。无线上网卡支持多种网络制式，根据当地运营商网络的实际情况选择合适的 SIM 卡，以获得最佳体验。
- 按照无线上网卡及 SIM 卡本身的使用说明进行操作。
- 无线上网卡配合 SIM 卡使用，可为遥控器显示设备提供网络连接（例如连接大疆™ 农业管理平台、网络 RTK 服务器等），务必确保将其正确安装至遥控器内部，否则将无法使用相关服务。

1. 从上网卡仓盖右下角的缝隙处撬起仓盖将其移除。
2. 无线上网卡中装入 SIM 卡，然后将无线上网卡接入仓内部的 USB 接口。测试确保工作正常*。
3. 重新安装上网卡仓盖。为确保仓盖稳固不掉落，打开仓盖上的硅胶保护盖，拧紧 2 颗十字螺丝，然后扣上硅胶保护盖。



* 测试方法：短按一次再长按遥控器电源按键以开启遥控器，进入 DJI MG App > 网络诊断，网络链路上所有设备状态均显示绿色，表示无线上网卡及 SIM 卡可正常使用。

飞行安全须知

必要的飞行安全认识对于您、周围人群与环境的安全非常重要。

1. 在开阔的场地飞行：飞行时请远离建筑物、高压线以及其他障碍物，同时远离水面、人群和动物。
2. 飞行过程全程操控：即使在使用航线作业模式、A-B 点作业模式和自动返航等功能时，也请保持遥控器在手中，以随时控制飞行器。
3. 在视距范围内飞行：请保持飞行器始终在视距范围内，避免飞到高大建筑物以及其他可能阻挡视线的物体后面。
4. 控制飞行高度：为保证飞行器以及民航的飞行安全，请将飞行器的高度控制在 30 米以内。如您所在区域有禁飞或低于 30 米的飞行高度限制规定，请遵照其规定。



请访问 <https://www.dji.com/flysafe> 获取飞行限制等更全面的安全知识。

指南针校准

每次使用前必须进行指南针校准，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：

1. 请勿在强磁场区域或大块金属附近校准，如磁矿、停车场、带有地下钢筋的建筑区域等。
2. 校准时请勿随身携带铁磁物质，如钥匙、手机等。
3. 如果在室内校准了指南针，则更换到室外飞行时切记重新校准，防止两个区域的磁场差异而导致飞行数据异常。
4. 如果校准成功，而将飞行器放回地面后状态指示灯变回红黄灯交替闪烁，表示地面下可能有钢铁类的物质影响了指南针，请将飞行器转移到其他的位置放置。
5. 如果校准失败，飞行器状态指示灯将红灯闪烁，这时应重新校准。

飞行环境要求

1. 恶劣天气请勿飞行，如大风（8 米/秒）、大雨（12 小时降雨量 25 毫米及以上）、下雪、有雾天气等。
2. 选择开阔、周围无高大建筑物的场所作为飞行场地。大量使用钢筋的建筑物会影响指南针工作，而且会遮挡 GNSS 信号，导致飞行器定位效果变差甚至无法定位。
3. 请勿在有高压线、通信基站、发射塔或 Wi-Fi 热点等区域飞行，以免遥控器受到干扰。
4. 在海拔 2000 米以上飞行，由于环境因素导致飞行器电池及动力系统性能下降，飞行性能将会受到影响，请谨慎飞行。
5. 在南北极圈内飞行器仅可使用姿态模式飞行。
6. 作业时确保 GNSS 信号良好。

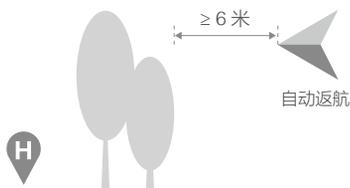
返航功能

切记飞行器的 GNSS 信号良好之后才起飞飞行器，以确保成功记录返航点。以下情况飞行器自动飞回返航点：

智能返航：用户可通过遥控器的智能返航按键，使飞行器自动返航。

失控返航*：遥控器信号丢失的情况下，飞行器将自动返航。

自动返航过程中，若返航路径上距离飞行器小于 20 米处存在障碍物，则飞行器将减速至悬停。减速过程中若距离障碍物小于 6 米，则飞行器将后退至距离障碍物约 6 米处悬停。随后，飞行器退出返航过程，用户可手动操控飞行器。



* 失控返航功能默认关闭，遥控器信号丢失后飞行器将悬停，可在 App 中更改为返航。



• 若飞行器 GNSS 信号不佳进入姿态模式或作业环境不满足雷达模块工作条件，则避障功能失效。务必谨慎飞行。

农药使用注意事项

1. 尽量避免使用粉剂类农药，否则可能影响喷洒系统使用寿命。
2. 农药有毒，请谨慎使用，并按农药使用规范安全操作。
3. 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。
4. 配药时，请使用清水，否则将导致杂质堵塞滤网。用药时，若有堵塞，请及时清理后再使用。
5. 用药时，请注意佩戴防护用具，防止人体直接接触农药；施药后，请注意清洗皮肤，清洁飞行器及遥控器。
6. 农药效果与药液浓度、喷洒流量、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。
7. 用药时，严禁污染河流和饮用水源。

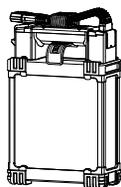


飞行安全认识对于您、周围人群与环境的安全非常重要。
请务必仔细阅读《免责声明和安全操作指引》。

使用 MG-1P / MG-1P RTK

准备飞行器电池

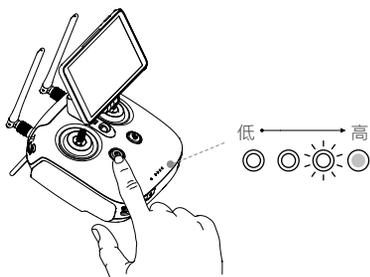
务必使用 DJI 指定型号电池（MG-12000P），并按照电池自身使用方法检查电量及充电。



型号：MG-12000P

准备遥控器

检查电量



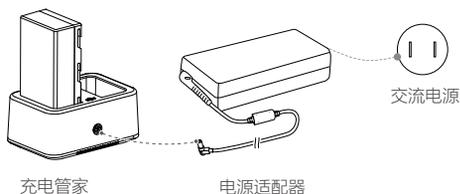
短按一次检查电量。

短按一次，再长按 2 秒可开启、关闭遥控器。

充电

遥控器采用外置可更换式智能电池，短按一次电池的电量按键，可查看电池电量。首次使用时，务必将电池充满。

安装电池到充电管家中，再将电源适配器接头插入充电管家的电源接口，最后连接到交流电源（100-240 V，50/60 Hz）。

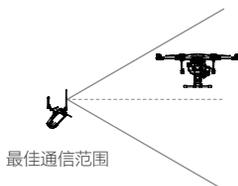


调整天线

展开遥控器并调整天线位置，不同的天线位置接收到的信号强度不同。



操控飞行器时，务必使飞行器处于最佳通信范围内。及时调整操控者与飞行器之间的方位或距离，以确保飞行器总是位于最佳通信范围内。



• 请勿同时使用其他同频段的通信设备，以免对遥控器信号造成干扰。

准备飞行

首次使用飞行器时需要在 DJI MG App 中使用 DJI 账号和互联网进行激活，然后通过在线答题考试获取操作许可。

1. 将飞行器放置于户外平整开阔地带，用户面朝机尾。
2. 确保螺旋桨安装紧固，桨叶和机臂完全展开，机臂套筒已旋紧。
3. 开启遥控器。
4. 确保飞行器电池已固定，连接电池至飞行器电源接口。

指南针校准

1. 进入 App，点击执行作业，然后点击界面上方的飞行状态提示栏，在飞行器状态列表中点击“校准”。飞行器状态指示灯黄灯常亮代表指南针校准程序启动。
2. 水平旋转飞行器 360°，飞行器状态指示灯绿灯常亮，App 提示进入下一步。
3. 使飞行器机头朝上，水平旋转 360°。



4. 完成校准。飞行器状态指示灯显示当前飞行模式灯，App 退出校准界面，表示校准成功。若飞行器状态指示灯显示红灯闪烁，或 App 提示校准失败，请从步骤 1 开始重新校准指南针。

流量校准

首次使用飞行器进行喷洒作业时，务必进行流量校准，否则将严重影响作业效果。注水时务必使用包装内的量杯进行测量，以保证准确性。整个校准过程大约 6 - 14 分钟，请耐心等待。

1. 校准前准备：排除管道空气（若已排除，可直接进行流量校准）

- ① 在作业箱中加入约 2 L 水。
- ② 开启遥控器，连接飞行器电源。
- ③ 打开四个泄压阀，短按遥控器喷洒按键开启喷洒，直至管道中空气排尽*，然后关闭泄压阀并停止喷洒。

*若长时间无法排除空气，请完全旋开泄压阀盖将其取下，排尽空气后再装回盖子。

2. 流量校准

① 液位计标定

在作业箱中加入约 1 L 水。进入 App 的作业界面，点击 **...** > **⚙️**，点击流量右侧的“校准”按键。在弹出的菜单中选择“喷嘴型号”（标配喷嘴型号为 XR11001VS），然后点击“开始标定”，飞行器自动喷洒至 App 提示进入液泵 L 校准。

② 液泵 L 校准

使用量杯准确测量 1 - 5 L 水，加入作业箱中。

在 App 上输入作业箱中的水量。务必确保实际水量与输入值一致，否则校准将出现偏差。点击“开始校准”，飞行器自动喷洒至 App 提示进入液泵 R 校准。

③ 液泵 R 校准

与液泵 L 校准步骤相同。App 提示液泵 R 校准完成后，需继续等待一段时间，直至 App 提示“流量校准完成”，整个校准过程结束。

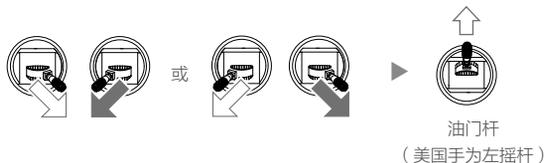
3. 再次执行排除管道空气的步骤，然后可以开始进行正常的喷洒作业。

飞行

进入 App 的作业界面，确保飞行器 GNSS 信号良好，否则飞行器将无法起飞。

起飞

执行以下掰杆动作之一启动电机，然后向上推动油门杆起飞。



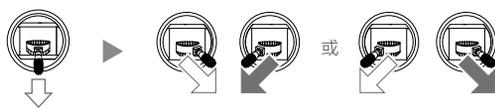
降落

向下拉动油门杆，直至飞行器降落至地面。飞行器着地后，可以通过以下两种方式停止电机：

1. 飞行器着地之后，将油门杆推到最低的位置并保持，3 秒后电机停止。



2. 飞行器着地之后，先将油门杆推到低位位置，然后执行掰杆动作，电机将立即停止。停止后松开摇杆。



油门杆



- 若不起飞，请勿执行掰杆动作令电机起转，否则飞行器可能产生漂移从而造成人身伤害或财产损失。
- 高速旋转的螺旋桨具有危险性，使用时应与飞行器保持安全距离并使飞行器远离人群、建筑物或其他遮挡物。
- 飞行器电机未停止前务必保持遥控器在手并确保飞行器完全在控制之中。
- 在飞行过程中，切勿停止电机，否则飞行器将会坠毁。除非发生特殊情况（如飞行器可能撞向人群），需要紧急停止电机以最大程度减少伤害。
- 推荐使用方式 1 停止电机。使用方式 2 停止电机时，若飞行器未完全着地，则有可能存在侧翻的危险。请谨慎使用。
- 降落后请先断开飞行器电源，再关闭遥控器。

使用智能规划作业系统

遥控器配备显示设备，内置 Android 系统，可直接运行 DJI MG App。用户通过 App 的智能规划作业系统进行农田测量、障碍物测量、航点设置等，App 将根据这些数据计算并生成最佳航线，实现作业智能规划。规划完成后，调用作业，飞行器将进入航线作业模式按照航线自动执行作业。

规划地块

全新的 DJI MG App 支持遥控器规划和飞行规划，用户可根据需要进行选择。以下内容以飞行规划为例进行说明。



* 若作业区域存在障碍物

规划完成后，点击左上角 图标可返回主界面。



- 测量障碍物时，务必小心操控飞行器，以免与障碍物发生碰撞。
- 标定用于纠正 GNSS 定位误差引起的航线偏差。在作业区域附近的开阔位置，选择一个或多个长期固定存在且易辨识的参照物作为标定，如地钉或其他明显的标记物，以便执行同一作业时纠正偏移。

执行作业



飞行器放置于任一标定



在 DJI MG App 主界面点击“执行作业”



点击  图标，在“地块”标签中选择并调用作业



调整航线：航线方向、作业行距、防撞安全距离



点击“纠正偏移”



点击“执行”



设置作业参数
点击“确定”



滑动滑块以自动起飞并执行作业



- 确保起飞点附近开阔。
- 执行作业过程中，用户可通过拨动急停开关停止作业。飞行器将原地悬停，并记录中断坐标点，此时用户可自由操控飞行器。之后，用户可在 App 中再次调用并继续作业，则飞行器自动飞回中断坐标点继续执行作业。飞回中断坐标点过程中，务必注意飞行安全。
- 作业完成后，飞行器将在航线终点处悬停。用户亦可在 App 中设置为其他飞行动作。

更多作业模式

A-B 点作业、手动作业和增强型手动作业的操作参见《用户手册》。

更多功能



作业恢复



数据保护



无药报警

具体使用方法详见《用户手册》。

技术规格

机架	
对称电机轴距	1500 mm
单臂长度	619 mm
外形尺寸	MG-1P: 1460 mm × 1460 mm × 578 mm (机臂展开, 不含螺旋桨) 780 mm × 780 mm × 578 mm (机臂折叠)
	MG-1P RTK: 1460 mm × 1460 mm × 616 mm (机臂展开, 不含螺旋桨) 780 mm × 780 mm × 616 mm (机臂折叠)
动力系统	
电机	
定子尺寸	60 × 10 mm
KV 值	130 rpm/V
最大拉力	5.1 kg/rotor
最大功率	770 W
重量 (含散热风扇)	255 g
电调	
最大工作电流 (持续)	25 A
工作电压	50.4 V (12S LiPo)
兼容信号频率	30 - 450 Hz
驱动 PWM 频率	12 kHz
可折叠螺旋桨 (21/21R)	
材质	高强度工程塑料
直径 × 螺距	21 × 7 inch
重量	58 g
喷洒系统	
作业箱	
容积	10 L
标准作业载荷	10 kg
电池安装位置尺寸	151 mm × 195 mm × 70 mm
喷头	
型号	XR11001VS
数量	4 个
最大喷洒流量	0.45 L/min (单个 XR11001VS 喷头, 以水为例)
喷幅	4 - 6 m (4 个喷头, 距作物高度约 1.5 - 3 m)
雾化粒径	XR11001VS: 130 - 250 μm (与实际工作环境、喷洒流量等有关)
高精度雷达模块	
型号	RD2412R
工作频率	SRRC (中国大陆) / NCC (中国台湾) / CE (欧洲) / FCC (美国): 24.00 GHz 至 24.25 GHz MIC (日本) / KCC (韩国): 24.05 GHz 至 24.25 GHz

工作功耗	12 W
等效全向辐射功率 (EIRP)	SRRC: 13 dBm; NCC / CE / FCC / MIC / KCC: 20 dBm
视角 (FOV)	水平 50° , 垂直 10°
定高及仿地	高度测量范围: 1 - 30 m 定高范围: 1.5 - 10 m
避障系统	可感知范围: 1.5 - 30 m (会因目标物体的材料、位置、形状等不同而有所差异) 使用条件: 飞行器飞行相对高度高于 1.5 m 且速度小于 7 m/s 安全距离: 2.5 m 避障方向: 根据飞行方向实现前后避障
防护等级	IP67
FPV 摄像头	
视角 (FOV)	123° (H)
分辨率	1280 × 960 30p
飞行参数	
工作频率	2.400 GHz 至 2.483 GHz (欧洲, 日本, 韩国) 5.725 GHz 至 5.850 GHz (中国, 美国)
等效全向辐射功率 (EIRP)	2.4 GHz CE / MIC / KCC: < 20 dBm 5.8 GHz SRRC / NCC / FCC: < 26 dBm
整机重量 (不含电池)	MG-1P: 9.8 kg, MG-1P RTK: 9.9 kg
标准起飞重量	MG-1P: 23.8 kg, MG-1P RTK: 23.9 kg
最大有效起飞重量	24.8 kg (海平面附近)
最大推重比	1.71 @ 起飞重量 23.8 kg
悬停精度 (GNSS 信号良好)	启用 D-RTK: 水平 ± 10 cm, 垂直 ± 10 cm 未启用 D-RTK: 水平 ± 0.6 m, 垂直 ± 0.3 m (雷达模块启用: ± 0.1 m)
GNSS*	GPS+GLONASS
动力电池	指定型号电池 (MG-12000P)
最大功耗	6400 W
悬停功耗	3800 W (@ 起飞重量 23.8 kg)
悬停时间*	20 min (@12000 mAh & 起飞重量 13.8 kg) 9 min (@12000 mAh & 起飞重量 23.8 kg)
最大作业飞行速度	7 m/s
最大飞行速度	10 m/s (P 模式), 15 m/s (A 模式)
最大可承受风速	8 m/s
最大起飞海拔高度	2000 m
推荐工作环境温度	0°C 至 40°C

* 对于亚太地区版本的 MG-1P RTK, 启用 RTK 时, GNSS 为 GPS+GLONASS+BEIDOU。悬停时间为海平面附近、风速小于 3 m/s 环境下测得, 仅供参考。

遥控器	
型号	GL300N
工作频率	2.400 GHz 至 2.483 GHz (欧洲, 日本, 韩国) 5.725 GHz 至 5.850 GHz (中国, 美国)
信号有效距离 (无干扰、无阻挡)	SRRC / MIC / KCC / CE: 3 km NCC / FCC: 5 km
等效全向辐射功率 (EIRP)	2.4 GHz CE / MIC / KCC: < 20 dBm 5.8 GHz SRRC / NCC / FCC: < 26 dBm
显示设备	5.5 英寸屏幕, 分辨率 1920×1080, 亮度 1000 cd/m ² , Android 系统, 系统内存 4G RAM + 16G ROM
支持存储卡类型	最大支持 128GB 容量的 microSD 卡
工作功耗	典型值: 16 W
工作环境温度	-10℃至 40℃
存放环境温度	存放时间小于 3 个月: -20℃至 45℃ 存放时间大于 3 个月: 22℃至 28℃
充电环境温度	5℃至 40℃
遥控器智能电池	
型号	WB37-4920 mAh-7.6 V
电池类型	锂离子电池
容量	4920 mAh
电压	7.6 V
能量	37.39 Wh
充电环境温度	5℃至 40℃
充电管家	
型号	WCH2
输入电压	17.3 - 26.2 V
输出电压电流	8.7 V, 6 A; 5 V, 2 A
工作环境温度	5℃至 40℃
电源适配器	
型号	A14-057N1A
电压	17.4 V
额定功率	57 W

DJI 技术支持
<http://www.dji.com/support>

※ 内容如有更新，恕不另行通知。

了解产品详细信息，请访问以下网址下载《用户手册》
<http://www.dji.com/mg-1p>

DJI 是大疆创新的商标。
Copyright © 2018 大疆创新 版权所有

YC.BZ.SS000335.02



微信扫一扫关注
大疆农业公众号

中国印制