

PC 地面站专业版

用户手册

V1.2 2018.07



目 录

免责声明	2
注意事项	2
简介	2
下载与运行	3
连接遥控器及飞行器	3
任务类型	4
航点飞行	4
建图航拍	4
界面介绍	5
主界面	5
任务编辑界面	7
创建任务	9
执行任务	10
开始飞行	10
停止任务	10
特殊情况	11
任务完成	11
参数设置说明	12
航点飞行	12
建图航拍	14
更多功能	16
购买许可证	16
激活许可证并绑定设备	17
重建	17
农机	18



免责声明

在使用之前，请仔细阅读本声明及 PC 地面站专业版中的相关条款，一旦使用，即被视为对本声明及相关条款全部内容的认可和接受。请严格遵守手册安装和使用该产品。因用户不当使用造成的任何损失，深圳市大疆创新科技有限公司及其关联公司将不承担任何责任。

DJI™ 是深圳市大疆创新科技有限公司及其关联公司的商标。本文出现的产品名称、品牌等，均为其所属公司的商标或注册商标。本产品及手册为深圳市大疆创新科技有限公司版权所有。未经许可，不得以任何形式复制翻印。

关于不同语言版本的免责声明可能存在的语义差异，中国以中文版为准，其他地区以英文版为准。

注意事项

1. 飞行前，确保周围环境安全。
2. 请务必在视距范围内飞行。PC 地面站专业版不具备飞行数据记录功能，若飞行器丢失，将无法依靠飞行数据找回飞行器。
3. 任务过程中，若遥控器信号丢失，飞行器仍将继续执行任务，不会进入失控返航。
4. 任务过程中，若 GNSS 及遥控器信号良好，长按遥控器的智能返航按键，飞行器将暂停当前任务，进入智能返航。用户可在需要时继续任务。
5. 任务过程中，若飞行器电量仅足够完成返航过程，遥控器将发出提示音，持续数秒后飞行器将停止任务并自动进入返航过程。用户可短按一次遥控器上的智能返航按键取消返航。更换电池后可以选择继续任务，飞行器将从停止处继续任务。
6. 对于具有自动避障功能的飞行器，使用前确保周围环境适合感知系统工作，若环境不适合，则应在  >  中关闭视觉避障系统，否则将影响飞行。
7. PC 地面站专业版中的高度均为相对返航点的高度，对于同一个飞行任务，若在不同地面高度开始任务，最终飞行的海拔高度（绝对高度）会有所不同。

简介

PC 地面站专业版是专为行业应用领域设计的 PC 应用程序，可控制 DJI 飞行器 * 按照规划航线自主飞行，还可进行地图重建、农田规划等。PC 地面站专业版适用场景广泛，有助于提高农业植保、搜索救援、消防等领域任务的执行效率。

* 适用的 DJI 设备会持续更新，请访问 PC 地面站专业版产品页面查看详细列表。

<https://www.dji.com/pc-gs-pro>


下载与运行

PC 地面站专业版要求使用 Windows 7 及以上系统（64 位）。
使用 PC 地面站专业版的计算机还需满足一定的硬件配置要求，才可流畅使用软件中的部分高级功能，例如二维重建。

功能	实时建图	二维重建 *	
配置要求	推荐配置	推荐配置	标准配置
中央处理器（CPU）	i5 以上	i5 以上	
图形处理器（GPU）	推荐使用 NVIDIA 显卡 **	NVIDIA TITAN Xp NVIDIA TITAN X GeForce GTX 1080 Ti GeForce GTX 1080 GeForce GTX 1070 Ti GeForce GTX 1070 GeForce GTX 1060 GeForce GTX 1050 Ti GeForce GTX 1050	GeForce GTX TITAN X GeForce GTX 980 Ti GeForce GTX 980 GeForce GTX 970 GeForce GTX 960
显存（VRAM）	2GB 及以上	4GB 及以上	
内存（RAM）	8GB 及以上	16GB 及以上	
硬盘（HDD）	50GB Free（基本要求）或 SSD+50GB Free（更佳）		

- * 高级功能，例如二维重建，目前不推荐使用配备 AMD 显卡的电脑。
- ** 二维重建的推荐配置同样适用于实时建图。实时建图对显卡无硬性要求，但使用低性能的计算机进行实时建图，耗时会略有增加，若配备 NVIDIA 显卡处理速度会更快。无论配备何种显卡，都请确保显卡驱动为最新。

1. 使用计算机访问 DJI 官方网站 PC 地面站专业版产品专页，下载并安装应用程序。
2. 运行 PC 地面站专业版，注册或使用已有 DJI 账户登录。

 配合未激活的 DJI 设备使用时，请通过设备要求的方式进行激活。



连接遥控器及飞行器


使用 Phantom 4 RTK

使用 USB-C 线连接遥控器 USB-C 接口至计算机，然后开启飞行器。此时 PC 地面站专业版界面将显示飞行器所在位置及状态信息。

使用其他设备

1. 将遥控器切换至 PC 模式，以实现与计算机的通信。
 - a. 开启遥控器，确保飞行模式切换开关处于 P 档，然后使用 Micro USB 线连接遥控器 Micro USB 接口至计算机。

- b. 运行 PC 地面站专业版，点击右上角  > ，选择“切换为 PC 模式”。遥控器状态指示灯显示红灯慢闪（若已开启飞行器则为绿灯慢闪），表示遥控器已进入 PC 模式。此时断开 Micro USB 线，然后重启遥控器以使所选模式生效。
2. 使用双 A 口 USB 线连接遥控器 USB 接口至计算机，然后开启飞行器。此时 PC 地面站专业版界面将显示飞行器所在位置及状态信息。

 若不使用 PC 地面站专业版，请在 PC 地面站专业版中将遥控器切换回 App 模式，否则将无法通过 USB 接口连接移动设备运行 DJI GO 4 App。模式切换方式同上，选择“切换为 App 模式”即可。

任务类型

航点飞行



用户可通过 PC 地面站专业版设定多个飞行航点，并且为每个航点添加一系列航点动作。

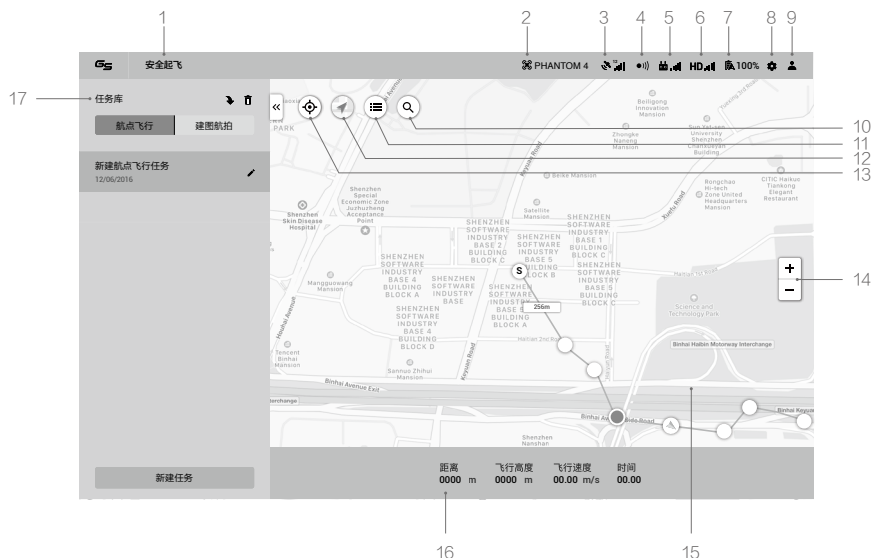
建图航拍



PC 地面站专业版根据用户设定的飞行区域及相机参数等，自动规划飞行航线，执行航拍任务。用户可在拍摄时执行实时二维建图（低精度），也可在完成任任务后将拍摄得到的照片导入 PC 地面站专业版，进行二维重建（高精度）。

界面介绍

主界面




1. 飞行器状态提示栏

安全起飞：显示飞行器的飞行状态以及各种警示信息。

2. 飞行器连接状态

：显示飞行器的连接状态。


3. GNSS 信号强度

：显示当前 GNSS 信号强度及获取的卫星数。


4. 视觉避障系统状态

：显示视觉避障系统是否正常工作。


5. 遥控器链路信号质量

：显示遥控器与飞行器之间遥控信号的质量。

6. 高清图传链路信号质量

HD：显示飞行器与遥控器之间高清图传链路信号的质量。


7. 飞行器电池电量


100%：显示当前飞行器电池剩余电量。

8. 设置菜单

点击打开设置菜单。

：飞控参数设置，可进行地图优化，选择地图源，设置返航高度、飞行距离限制、限高等。


：云台相机设置，可选择照片比例、照片质量、测光模式等。

：遥控器设置，可对遥控器 C1、C2 按键进行自定义设置，切换遥控器连接模式为 PC 模式或 App 模式。

●|)|)：感知设置，开启 / 关闭视觉感知系统。

...：通用设置，可设置长度单位、面积单位、语言，查看缓存目录等。


9. 账户信息

：进行账户登录 / 注销，激活许可证，查看版本号及隐私权政策。


10. 搜索

：可输入名称搜索地图上的位置。


11. 自建地图列表

：点击显示自建地图列表，选中（可多选）则地图界面上显示所选的自建地图，未选中则不显示。

12. 地图模式

：点击可切换地图模式为标准地图或卫星地图。

13. 定位

：若连接飞行器，则点击图标以飞行器当前位置为中心来显示地图。

若未连接飞行器，有网络连接，则点击图标以当前网络位置为中心来显示地图；若无网络连接，则定位至系统默认初始位置或上一次关闭软件时的位置。

14. 地图缩放

点击 +/- 可放大或缩小地图显示。

15. 地图界面

显示地图。滚动鼠标滚轮可进行缩放，点住鼠标左键拖动可移动地图。

16. 飞行状态参数

距离：飞行器与返航点水平方向的距离。



飞行高度：飞行器与返航点垂直方向的距离。

飞行速度：飞行器的飞行速度。

时间：飞行器第一次启动电机至当前的工作时间。

拍照数：建图航拍任务时，显示当前已拍摄的照片数量。

17. 任务库

任务库对不同任务类型进行分类显示，点击对应的类型标签可显示该类型的全部任务。点击任务库右侧的箭头  / ，可收起 / 展开任务列表。

📁：导入，点击可导入任务。

🗑️：管理，点击进入任务管理模式，可选择任务进行删除。

新建任务：点击可选择任务类型以新建任务。

点击任意任务选中，可对该任务进行如下操作：

编辑：仅在任务未开始执行时，可点击此图标。点击进入任务编辑模式，进行参数设置。

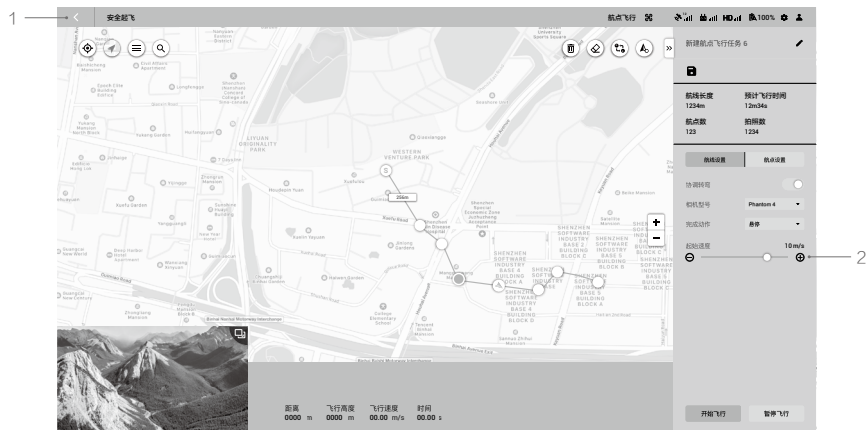
继续：若在任务过程中，选择停止任务并返回任务列表，则再次选择该任务时显示此图标。

点击可在弹出的菜单中选择接下来的操作。

复制：仅在任务已执行完成后，方显示此图标。点击可创建此任务的副本，任务中的航线及参数设置将保持一致。

导出：点击可按照当前任务参数设置导出任务及该任务下的文件（如图片等），导出的任务文件可通过“导入”操作用于新建任务。

任务编辑界面



1. 返回

点击返回主界面。

2. 参数列表

参数列表包含以下通用元素。不同任务的可选参数有所不同，详见[参数设置说明（P12）](#)。

🔒 / 📄 收起 / 展开：点击可收起 / 展开参数列表。

💾：保存，点击保存当前设置。

任务名称：点击文字可编辑任务名称。

任务信息：不同类型的任务将显示不同的信息，包括航线长度、预计飞行时间、航点数、拍照数、面积等。

滑块及 -/+：对于所有滑块，左右滑动可调节参数值。点击 -/+ 可微调数值。

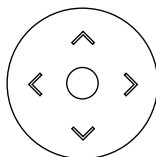
航点 / 飞行区域边界点编辑：

经度

114.201491394043

纬度

22.707180906966



点击文本框可输入经纬度的数值；点击右侧的方向按键可进行微调，上下方向调节纬度，左右方向调节经度。


执行任务按钮（需连接飞行器方可使用）：

- 开始飞行：设置完成后点击此处可开始任务。
- 停止飞行：任务进行过程中，点此按钮可停止任务，飞行器悬停，记录当前位置为中断点。停止飞行后，用户可自由操控飞行器。在软件界面弹出的列表中，用户可根据需要选择停止后的操作。
- 暂停飞行 / 继续飞行：航点飞行任务进行过程中，点此按钮可暂停任务，飞行器悬停。用户可控制飞行器沿航线前进或后退，但无法控制飞行器航向。点击继续飞行，飞行器将从当前位置继续飞行执行任务。

创建任务

1. 新建任务

用户可通过以下两种方式新建任务：


- 点击左下角“新建任务”按钮，选择所需任务类型，点击“下一步”，输入任务名称，然后点击“确认”进入任务编辑模式。
- 点击任务库右侧的  图标，从计算机中选择任务文件并导入，点击选中导入的任务，然后点击“编辑”进入任务编辑模式。

2. 规划航线


对于航点飞行任务，航线即为航点组成的飞行路线，航点数不可超过 99 个。

对于建图航拍任务，在由用户添加的边界点所组成的区域内，地面站将根据参数设置自动规划航线。





用户可通过以下方式添加航点或边界点。


- 直接点击地图上的位置，可以添加航点或边界点。
- 将飞行器飞至所需位置，点击右上角的  图标，则使用当前飞行器位置添加航点或边界点。

3. 编辑航点


点击航点或边界点可选择该点，点被选中时为蓝色，未被选中时为白色。拖拽点可改变区域形状或航线走向。将鼠标放在两个点间的线段上，鼠标变为 ，点击则可在该线段上插入一个新的点。

还可通过以下按钮进行其他操作：

- ：删除选中航点 / 边界点，点击航点或边界点将其选中，点会变为蓝色，然后点击此按钮将其删除。
- ：清除所有航点 / 边界点，点击此按钮将清除当前任务中的所有航点或边界点。
- ：切换航线起点和终点，仅在航点飞行任务中显示此图标，点击可使起点和终点互换。
- ：飞行器定点，点击可使用当前飞行器位置添加航点或边界点。

-
-  • 航点飞行任务中的航点数不可超过 99 个，两个航点之间距离为 3 - 2000 m，航线全长不可超过 5000 m。
- 飞行区域的边界点之间距离不可太近，否则会导致航线生成失败。
-

4. 参数设置

在参数设置列表中逐项设置，完成后点击上方的  图标即可保存。详见[参数设置说明 \(P12\)](#)。

执行任务

开始飞行

1. 在任务库中选择任务，点击“编辑”，然后点击“开始飞行”，仔细阅读弹出的注意事项列表，确认后将弹出飞行准备列表。
2. 等待航线上传至飞行器，同时按照列表进行检查和调整，直至所有项目显示绿色，表示可以起飞。若有项目显示黄色，表示该项需要调整但不影响起飞，建议用户调整至显示绿色。
3. 点击“开始飞行”，飞行器将按照规划航线飞行执行任务。
4. 对于建图航拍任务，若打开“实时建图”选项，则执行任务时地图上将显示实时建图结果，过程如下：
 - a. 飞行器飞至航线起点，开始拍照。
 - b. 拍照数大于 6 时（底部飞行参数栏可以看到拍照数），实时建图的图片会显示在地图上相应位置。若未显示，可能是地图显示层级的问题，放大或缩小地图显示层级可以查看实时建图的图片。
 - c. 随着任务进行，地图上逐步显示飞行区域的建图结果。

停止任务

在任务过程中，点击界面停止飞行按钮，则飞行器原地悬停，并记录当前位置为中断点。此时用户可自由操控飞行器，软件界面将弹出菜单，用户可选择接下来的操作。菜单显示会因用户是否打开“实时建图”选项而有所不同，说明如下。

打开“实时建图”选项

若点击停止飞行按钮，则首先弹出实时建图暂停的提示框，点击确定后，可在以下选项中选择接下来的操作：

从断点处继续执行任务：飞行器从记录的中断点处继续执行任务。

结束当前任务，进入图像后处理：飞行器将终止当前任务，对已采集的图像进行后处理，合成二维地图。

取消任务：取消本次任务，不进行任何处理。

关闭“实时建图”选项

若点击停止飞行按钮，则可在以下选项中选择接下来的操作：

保存航线信息及任务状态：PC 地面站专业版将保存中断点信息，然后退出当前任务。

取消任务：飞行器将终止当前任务，退出任务模式，且无法继续余下的任务。

若选择“保存航线信息及任务状态”，则再次连接飞行器并进入此任务时，用户可从以下列表中选择所需操作：

取消任务：PC 地面站专业版将清除当前任务中所保存的中断点信息，然后退出任务。

返回任务列表：返回任务列表界面。用户可在需要的时候再次选择该任务，然后点击继续按钮，重新打开此菜单。

从断点处继续飞行：飞行器从中断点开始，继续执行任务。

从上一个航线点继续任务：飞行器从中断点之前的一个航线点开始，继续执行任务。

从下一个航线点继续任务：飞行器从中断点之后的一个航线点开始，继续执行任务。

重新开始：飞行器自动飞至任务起始点，重新执行任务。

特殊情况

1. 在所有任务中，若 GNSS 信号弱无法准确定位，则飞行器将自动退出任务，回到普通飞行模式。信号恢复后，用户可以选择继续任务，飞行器将从最后一次有信号时记录的任务进行位置继续任务。
2. 智能低电量：任务过程中，若飞行器电量仅足够完成返航过程，遥控器将发出提示音，持续数秒后飞行器将停止任务并自动进入返航过程。用户可短按一次遥控器上的智能返航按键取消返航。更换电池后可以选择继续任务，飞行器将从停止处继续任务。
3. 低电量 / 严重低电量：若飞行器电池电量低于 DJI GO 4 App 中所设低电量警报阈值，遥控器将发出提示音。若飞行器电池电量低于 DJI GO 4 App 中所设严重低电量警报阈值，遥控器将发出提示音，同时飞行器将停止任务并自动降落。更换电池后可以选择继续任务，飞行器将从之前的停止处继续任务。

任务完成

任务完成后，飞行器将根据所选的“任务完成动作”执行相应动作，动作完毕后用户可自由操控飞行器。

对于建图航拍任务：

若打开“实时建图”选项，则任务完成后，软件会进入图片后处理阶段，将已拍摄的图片再次进行处理，以获得更高精度及更多放大层级的建图结果。后处理完成后，用户可以放大地图层级查看更高精度的地图。

若关闭“实时建图”选项，则任务完成后，可使用“重建”功能处理已拍摄的图片，进行建图。

详见重建 (P17)。

参数设置说明

在任务库中选中任务，点击“编辑”进入任务编辑模式，可进行参数设置。

航点飞行

航线设置



1. 协调转弯

若开启，则飞行器经过航点时采用平滑过渡的弧线轨迹飞行，可在“航点设置”中设置每个航点上的转弯半径。但只有航线起点和终点的航点动作会被执行，中间航点的动作均不会被执行。

若关闭，则飞行器按航线飞行，在每个航点处执行航点动作。若未添加航点动作，则飞行器停至航点处，调整航向后飞向下一航点。

2. 相机型号

软件可以自动识别飞行器的相机型号。如无特殊情况，用户无需自行设置。

3. 完成动作

飞行任务完成时飞行器所执行的动作。

悬停：任务完成后将悬停在最后的航点处，用户进行后续飞行控制。

自动返航：当执行任务时的飞行高度高于设定的返航高度时，任务完成后将直接以当前飞行高度自动返航。当飞行高度低于设定的返航高度时，任务完成后将先上升至设定的返航高度，再飞回返航点。返航高度可在飞控参数中进行设置。

原地降落：任务完成后将在最后的航点处自动下降至地面并自行关闭电机。

返回起始点悬停：任务完成后返回航线起始点并悬停，返回时的飞行高度与自动返航相同。

⚠ 完成动作选择为“原地降落”时，务必确保航线终点处适合飞行器降落，否则可能造成飞行事故。

4. 起始速度

飞行器在航线以外飞行时的速度。例如开始执行任务时，从飞行器位置飞至航线起始点时的速度，或任务完成后返回时的速度。

航点设置

点击航点以选中（变为蓝色），然后可对该航点进行参数设置。

1. 飞行高度

单独设置该航点上的飞行器相对于返航点的飞行高度，范围 -120 m 至 500 m。负数表示低于返航点高度，正数表示高于返航点高度。

2. 飞行速度

飞行器飞至该航点时将加速 / 减速到所设速度，然后以该速度继续飞行。范围 2 - 13 m/s。

3. 云台俯仰角度

飞行器在该航点上云台的俯仰角度，范围 -90° 至 0°。-90° 时相机朝下，0° 时相机朝前。若在相邻两个航点上所设的云台俯仰角度不同，云台会在飞行过程中自动逐渐变化。



4. 转弯半径


飞行器经过航点时的转弯半径，范围 0.2 - 1000 m。只有在“航线设置”中开启“协调转弯”，才可以进行此设置。注意：航线起点和终点不可设置转弯半径；相邻两个航点的转弯半径之和不可超过两个航点间的距离。

5. 航点动作

点击进入，可添加最多 15 个航点动作，对已添加动作进行删除、排序。

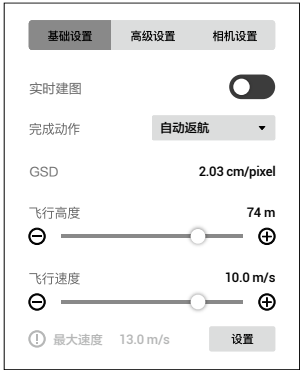
添加航点动作：点击进行添加，动作默认按照添加的先后顺序执行，也可在添加动作后进行排序。

- a. 悬停：飞行器在该航点悬停，可设置悬停的时间，范围 0-30000 毫秒。
 - b. 拍照：飞至该航点时拍照。注意：无法在录影状态下添加拍照动作。
 - c. 开始录影：飞至该航点时开始录影。注意：无法在录影状态下添加开始录影动作。
 - d. 结束录影：飞至该航点时结束录影。注意：无法在未录影状态下添加结束录影动作。
 - e. 调整飞行器偏航角：飞至该航点时调整飞行器偏航角，该值以正北方向为 0°，顺时针为正，范围 -180° 至 180°。
 - f. 调整云台俯仰角：飞至该航点时调整云台俯仰角度，范围 -90° 至 0°。-90° 时相机朝下，0° 时相机朝前。若在“航点设置”的“云台角度”中设置为其他值，则飞行器先以航点设置中的值飞至该航点，到达该航点后再根据此处设置值调整云台。
- 删除动作：点击动作右侧的  可删除该动作。
- 动作排序：点住动作左侧的  并上下拖动可调整顺序。

-  • 拍照动作的下一个动作不可以是开始录影动作，否则将无法开始录影。
- 结束录影动作的下一个动作不可以是拍照动作，否则将无法拍照。

建图航拍

基础设置



1. 实时建图

此为付费功能，用户需购买并激活许可证方可使用。详见更多功能（P16）。

若开启，则飞行器执行任务时会实时将拍摄的照片进行处理，在地图上显示建图结果，但此建图结果精度较低。结束任务后，用户仍可将拍摄的照片原片导入 PC 地面站专业版进行较高精度的建图。

若关闭，则无实时建图结果。

2. 完成动作

飞行任务完成时飞行器所执行的动作。

悬停：任务完成后将悬停在最后的航点处，用户进行后续飞行控制。

自动返航：当执行任务时的飞行高度高于设定的返航高度时，任务完成后将直接以当前飞行

高度自动返航。当飞行高度低于设定的返航高度时，任务完成后将先上升至设定的返航高度，再飞回返航点。返航高度可在飞行控制中进行设置。

原地降落：任务完成后将在最后的航点处自动下降至地面并自行关闭电机。

返回起始点悬停：任务完成后返回航线起始点并悬停，返回时的飞行高度与自动返航相同。

⚠ 完成动作选择为“原地降落”时，务必确保航线终点处适合飞行器降落，否则可能造成飞行事故。

3. GSD

地面采样距离（Ground Sample Distance）。此数值为采集的原始影像中每个像素代表的实际地面距离，由 PC 地面站专业版根据飞行高度和相机型号自动计算。

4. 飞行高度

飞行器执行任务时相对于返航点的飞行高度。

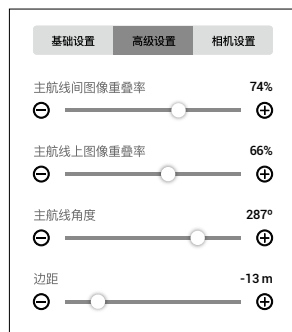
5. 飞行速度

飞行器执行任务时自动飞行的速度。但飞行器在航线以外飞行时的速度（例如开始执行任务时，从飞行器位置飞至航线起始点时的速度，或任务完成后返回时的速度），均为 13 m/s，用户不可更改。

6. 最大速度

PC 地面站专业版根据飞行高度、相机型号和高级设置中的参数计算出能够建图成功的最大飞行速度。用户可以点击设置将飞行速度设置为此最大速度。

高级设置



1. 主航线间图像重复率

相邻两条主航线上照片之间的重复率，可设范围 10% - 90%。

2. 主航线上图像重复率

每条主航线上相邻两张照片之间的重复率，可设范围 10% - 90%。

3. 主航线角度

主航线生成的方向。以正北方向为 0°，顺时针为正，可设范围 0° - 359°。

4. 边距

对于已设定的任务区域，可以通过拓宽（正值）或收缩（负值）边距进一步限定飞行器的飞行区域。可设范围 -30 m 至 +30 m。

相机设置

基础设置

高级设置

相机设置

相机型号

Phantom 4 RTK

照片比例

4 : 3

白平衡

农田

畸变修正

☐

1. 相机型号

软件可以自动识别飞行器的相机型号。如无特殊情况，用户无需自行设置。

2. 照片比例

选择执行任务时拍摄照片的比例。此处的设置优先级高于云台相机中的设置，以此处设置为准。推荐使用 4:3。

3. 白平衡

默认值为农田，用户可根据具体场景自行设置。

4. 畸变修正


若使用 Phantom 4 RTK，则显示此选项，默认关闭。开启后系统可自动修正拍照时产生的畸变，但所拍摄的图片质量可能低于未开启畸变修正时的图片质量。建议需要使用原片进行后处理时，关闭此选项。

更多功能

在建图航拍任务下，PC 地面站专业版具备实时建图、重建和农机等功能，用户可进行地图重建和农田规划。此为付费功能，用户需购买并激活许可证方可使用。

购买许可证

用户可通过 PC 地面站专业版软件或 DJI 官方商城两种方式购买许可证。购买成功后，DJI 将发送激活码至您的电子邮箱。

PC 地面站专业版：运行 PC 地面站专业版 >  > 激活的许可证 > 购买新的许可证，在弹出的窗口中进行购买。用户亦可在需要使用“实时建图”、“重建”或“农机”功能时，按照弹出的提示进行购买。

DJI 官方商城：访问 DJI 官方商城（<https://store.dji.com>）> 商品分类 > 行业应用 & 农业植保 > 解决方案，选择 PC 地面站专业版进行购买。

激活许可证并绑定设备

许可证需要激活及绑定方可在对应的 DJI 账号和计算机上使用。用户可通过 PC 地面站专业版软件或激活链接两种方式激活许可证，激活后每个许可证可绑定 3 台计算机进行使用。

1. 通过以下两种方式可进入激活页面。

PC 地面站专业版：运行 PC 地面站专业版 >  > 激活的许可证 > 激活新的许可证，弹出窗口。

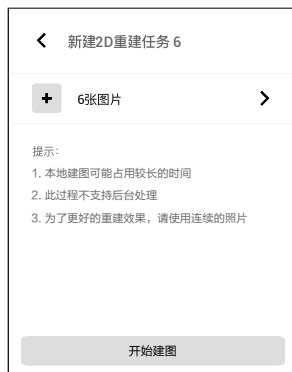
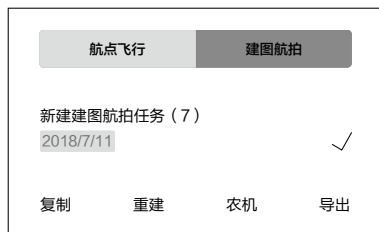
激活链接：访问以下网址 <https://license.dji.com>

2. 输入激活码及配合使用的 DJI 账号（必须为电子邮箱地址），然后点击激活。
3. 激活成功后，可以在“激活的许可证”中查看许可证的 ID、期限及设备绑定状态。若通过激活链接进行激活，则重新进入“激活的许可证”页面即可查看。
4. 点击设备绑定，然后点击绑定，即可将许可证与当前使用的计算机绑定。“激活的许可证”中对应 ID 的许可证会显示“已绑定”。


重建

航拍建图任务完成后，用户可通过重建功能，使用相机拍摄的照片原片进行地图重建，以获得高精度的建图结果。若在航拍建图参数设置时未打开“实时建图”，则任务完成后可在该建图航拍任务下进行地图重建。若打开“实时建图”，则无法在原任务下再次建图，此时需新建一个空白的建图航拍任务，然后在该任务下使用已拍摄的照片进行地图重建。具体建图流程如下。

1. 在任务库中点击所需建图航拍任务将其选中，然后点击“重建”进入重建页面。




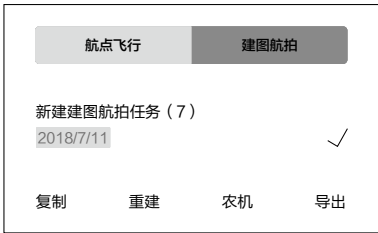
2. 点击 **+**，从计算机选择建图航拍任务对应的照片以添加照片。

 需要选择至少两条主航线上的 6 张照片才可以进行建图。



- 3. 导入完成后，用户可点击 **>** 来管理照片。双击照片可查看大图及进行缩放，单击照片将其选中再点击删除可进行删除照片的操作。完成操作后，点击 **<** 返回重建页面。
- 4. 点击“开始建图”，下方的进度条会显示建图进度。点击“停止”将结束建图，不会输出任何建图结果。
- 5. 建图完成后，地图界面将显示建图结果，用户可放大或缩小地图层级进行查看。

农 机

在已创建的建图航拍任务下进行农机任务规划。在任务库中点击所需建图航拍任务将其选中，点击“农机”，输入任务名称，然后点击“确定”进入农业应用页面。用户可点击地图界面上的  按钮，选择自建地图，从而在更高精度的地图上进行规划。规划分为农田点、多边形障碍点、圆形障碍点、标定点几大类，用户可分别进行编辑。





农田点



- 1. 点击“农田点”，然后点击地图上相应位置添加农田边界点。
- 2. 一块农田的边界点全部添加完毕后，点击“新建”添加下一块农田的边界点。
- 3. 点击“下一块”可在不同农田间切换。
- 4. 点击地图上显示的点可选中，拖拽点可调整位置，点击  可删除，点击  可清理所有类型点的信息。
- 5. 面板上显示当前农田区序号及面积、边界点序号及经纬度。用户亦可在此通过输入经纬度值及使用方向按键调整边界点位置。

多边形障碍点



- 1. 点击“多边形障碍点”，然后点击地图上相应位置添加障碍物边界点。

2. 一个障碍物的边界点全部添加完毕后，点击“新建”可添加下一个障碍物的边界点。
3. 点击“下一块”可在不同障碍物间切换。
4. 点击地图上显示的点可选中，拖拽点可调整位置，点击  可删除，点击  可清理所有类型点的信息。
5. 面板上显示当前多边形障碍物序号及面积、障碍物点序号及经纬度。用户亦可在此通过输入经纬度值及使用方向按键调整障碍物点位置。




圆形障碍点

1. 点击“圆形障碍点”。
2. 点击地图上相应位置，地图上显示一个圆点，拖拽圆点以调整障碍物半径。
3. 点击地图其他位置，可添加新的圆形障碍点。
4. 点击圆形障碍点可选中，拖拽圆形区域可调整障碍物位置，点击  可删除，点击  可清理所有类型点的信息。
5. 面板上显示当前圆形障碍物序号、面积、半径及圆心经纬度。用户亦可在此通过输入半径值、经纬度值及使用方向按键调整半径及圆心位置。

标定点

1. 点击“标定点”，然后点击地图上相应位置添加标定点。可添加多个。
2. 拖拽标定点可调整位置，点击  可删除，点击  可清理所有类型点的信息。
3. 面板上显示当前标定点序号及经纬度。用户亦可在此通过输入经纬度值及使用方向按键调整标定点位置。

规划完成

1. 点击  保存任务。
2. 点击  可将任务上传至大疆农业管理平台，农机用户可通过平台下载该任务至 DJI MG App。
3. 点击  可将任务导出至遥控器中的 microSD 卡上，将 microSD 卡插入农机遥控器，在 DJI MG App 弹出的菜单中将任务导入。

内容如有更新，恕不另行通知。

您可以在 DJI 官方网站查询最新版本《用户手册》

<http://www.dji.com/pc-gs-pro>

如果您对说明书有任何疑问或建议，请通过以下电子邮箱联系我们：
DocSupport@dji.com。



微信扫一扫关注 DJI 公众号