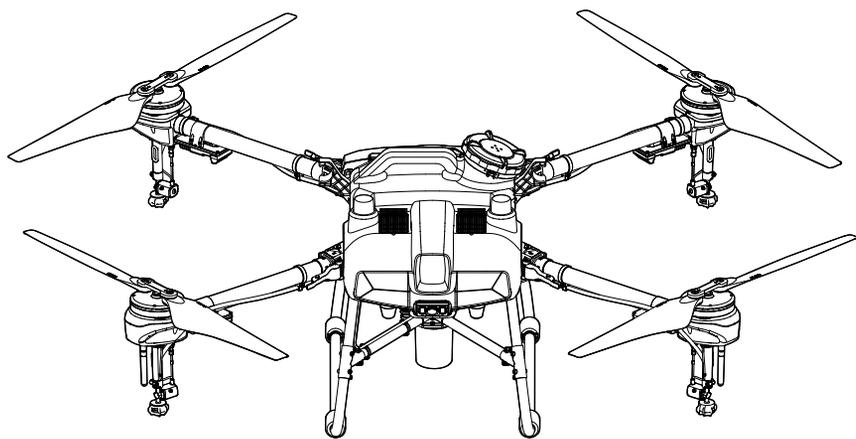


T10 植保无人飞机

快速入门指南

V1.4



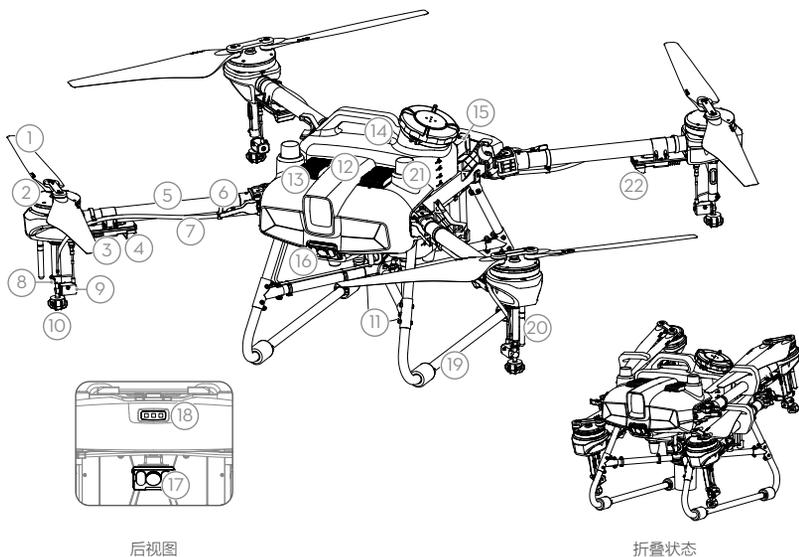
认识 T10 植保无人机

T10 植保无人机（飞行器）采用全新折叠桁架式结构，作业箱和飞行电池支持快速插拔，方便安装收纳与运输。全新智能航线作业模式，可标记作业区域外部的障碍物，以实现智能启航，作业更加自动化。

飞行器标配机载 D-RTK™，可实现厘米级高精度准确定位*，同时支持双天线抗磁干扰测向技术。飞行器搭载行业首创球形雷达系统，由全向避障雷达与上视雷达组成，同时具备自动绕障及仿地飞行功能，配合机身前后双 FPV 摄像头及高亮探照灯，全方位全天候保障作业安全。

喷洒系统采用 10 L 作业箱和 4 喷头设计，配合双通道电磁流量计，确保喷洒均匀及精准，有效节省药液，降低作业成本。

T10 植保无人机防尘防水、防腐蚀，核心元件采用三层防护，整机防护等级可达 IP67（参照国际电工委员会 IEC 60529 标准），机身可直接水洗。



后视图

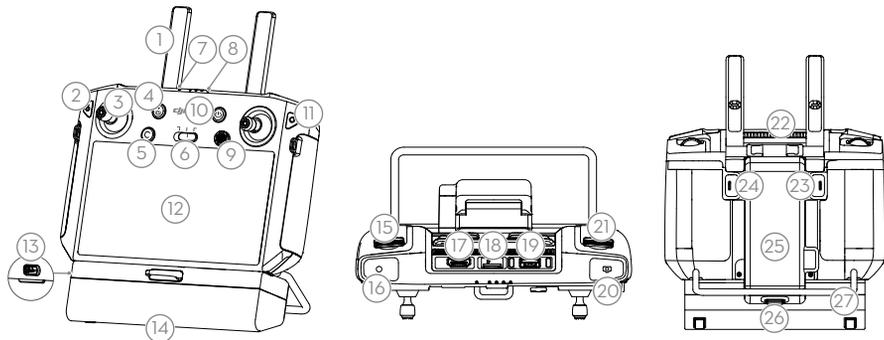
折叠状态

- | | | |
|-----------------------|--------------|------------------------|
| 1. 螺旋桨 | 8. 喷头 | 16. 前视 FPV 摄像头 |
| 2. 电机 | 9. 电磁排气阀 | 17. 后视 FPV 摄像头 |
| 3. 电调 | 10. 喷嘴 | 18. 飞行器状态指示灯 |
| 4. 机头指示灯（位于前方 2 个机臂上） | 11. 全向避障雷达 | 19. 起落架 |
| 5. 机臂 | 12. 上视雷达（内置） | 20. OCUSYNC™ 天线 |
| 6. 折叠检测传感器（内置） | 13. 散热片 | 21. 机载 D-RTK 天线 |
| 7. 软管 | 14. 作业箱 | 22. 机尾指示灯（位于后方 2 个机臂上） |
| | 15. 电池仓 | |

* 需额外购买 DJI™ D-RTK 2 高精度 GNSS 移动站，或使用网络 RTK 服务。

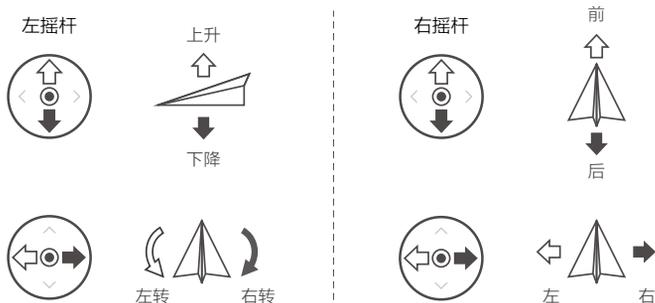
认识遥控器

全新的智能遥控器 3.0，采用 DJI OcuSync 行业版图传技术，最大通信距离可达 5 千米*，并且支持 Wi-Fi 及蓝牙功能。配备 5.5 英寸高亮显示屏，内置全新的大疆农业 App，操作流畅度及稳定性明显提升。遥控器配合 RTK 高精度定位模块（需额外购买），可实现厘米级精度的作业规划。支持一控多机功能*，可协调多架飞行器同时进行作业，进一步提升单人作业效率。遥控器支持内置电池和外置电池供电，整体续航时间可达约 4 小时，充分满足长时间、高强度作业需求。



- | | | |
|------------------|-----------------|-----------------|
| 1. 天线 | 10. 电源按键 | 19. USB-A 接口 |
| 2. 退回按键 / 系统功能按键 | 11. 确认按键 | 20. FPV/ 地图切换按键 |
| 3. 摇杆 | 12. 触摸显示屏 | 21. 预留拨轮 |
| 4. 智能返航按键 | 13. USB-C 充电接口 | 22. 出风口 |
| 5. C3 按键（可自定义） | 14. 无线上网卡仓盖 | 23. C1 按键（可自定义） |
| 6. 飞行模式切换开关 | 15. 流量调节拨轮 | 24. C2 按键（可自定义） |
| 7. 状态指示灯 | 16. 喷洒按键 / 播撒按键 | 25. 电池仓盖 |
| 8. 电量指示灯 | 17. HDMI 接口 | 26. 电池仓盖打开按钮 |
| 9. 五维按键（可自定义） | 18. microSD 卡槽 | 27. 提手 |

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。



* 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：5 千米（SRRC）、7 千米（NCC/FCC）或 4 千米（MIC/KCC/CE）。
根据当地法律法规的规定使用一控多机功能。

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：飞行时请注意电线杆、高压线等障碍物，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，避免飞到可能阻挡视线的高大障碍物后面。
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。



飞行环境要求

1. 大风环境下请勿进行喷洒作业，如风速 5 米 / 秒及以上。
2. 恶劣天气下请勿飞行，如大风（8 米 / 秒及以上）、大雨（12 小时降雨量 25 毫米及以上）、下雪、有雾天气等。
3. 海拔 4.5 千米以上切勿飞行。
4. 大疆农业 App 会根据当前飞行器状态及周围环境智能推荐作业箱装载重量，用户装载药液的最大重量切勿超过推荐值，否则可能影响飞行安全。
5. 作业时确保 GNSS 信号良好，D-RTK 天线不受遮挡。

返航功能

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。随后，飞行器退出返航过程，用户可手动操控飞行器。

若在航线作业过程中触发返航，则飞行器可在返航时自动规划路径绕过已添加的障碍物。

* 用户可在 App 中设置遥控器信号丢失后飞行器的行为：返航或悬停。仅在设置为返航时，失控返航功能方可生效。



• 若飞行器因 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，否则将影响喷洒系统使用寿命。
2. 科学使用农药，严格按农药安全使用规范进行操作。
3. 配药时，请使用清水。配药完成后需进行过滤再加入作业箱，以免杂质堵塞滤网。
4. 农药效果与作业环境的温度、湿度以及风等因素相关，用药时应综合考虑上述因素以达到最佳效果。
5. 确保用药过程中不会对周围人、动物及环境造成伤害或影响。



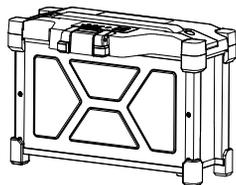
飞行安全认识对于您、周围人群与环境的安全非常重要。
请务必仔细阅读《免责声明和安全操作指引》。

使用 T10

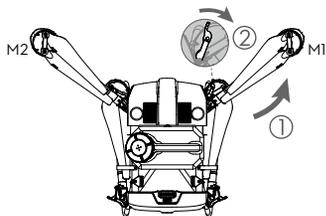
1. 准备飞行电池

务必使用以下 DJI 指定型号电池，并按照电池自身使用方法检查电量及充电。

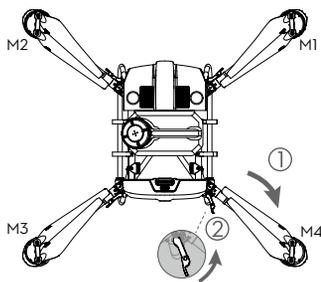
- T10 智能飞行电池，型号：BAX501-9500mAh-51.8V（推荐）
- T20 智能飞行电池，型号：AB3-18000mAh-51.8V
- T16 智能飞行电池，型号：AB2-17500mAh-51.8V



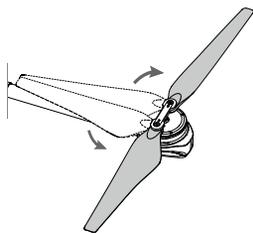
2. 准备飞行器



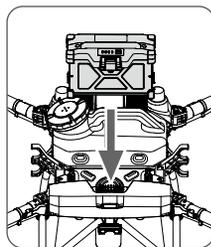
展开机臂 M1 和 M2，扣紧机臂卡扣。
谨防夹伤



展开机臂 M3 和 M4，扣紧机臂卡扣。
谨防夹伤



展开螺旋桨叶



安装电池，听到“咔”的一声表示安装到位

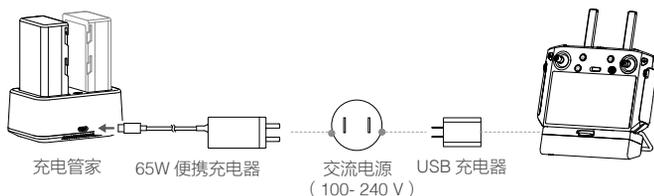


- 务必确保电池安装到位。插拔电池时务必确保电池电源关闭。
- 如需取出电池，按下电池的固定卡扣，然后向上拔出电池。
- 如需折叠机臂，请按照先机臂 M3 和 M4，再机臂 M1 和 M2 的顺序折叠，并确保将机臂卡紧至飞行器侧边的收纳固定夹内，否则可能损坏机臂。

3. 准备遥控器

充电

使用充电管家和 65W 便携充电器为外置智能电池充电。使用 USB 充电器和 USB-C 线为遥控器内置电池充电。首次使用时，务必将电池充满。



安装外置电池

- ① 按下遥控器背面的电池仓盖打开按钮，以打开仓盖。
- ② 将智能电池装入电池仓，并向上推到顶。
- ③ 合上仓盖。

💡 如需取下智能电池，按住电池解锁按钮，然后向下推动智能电池将其取出。

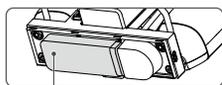


安装 4G 无线上网卡及 SIM 卡

- ⚠️ 务必使用 DJI 指定的无线上网卡。
- 无线上网卡配合 SIM 卡使用，可为遥控器提供网络连接（例如连接大疆™ 农业管理平台），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。



移除遥控器无线上网卡仓盖。



无线上网卡

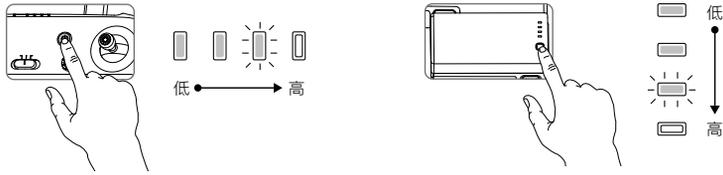
无线上网卡中装入 SIM 卡，然后将无线上网卡接入仓内部的 USB 接口。测试确保工作正常*。



重新安装上网卡仓盖，确保安装稳固。

* 测试方法：短按一次再长按遥控器电源按键以开启遥控器，进入大疆农业 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。

检查电量

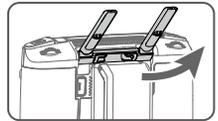


短按一次遥控器电源按键检查内置电池电量。短按一次，再长按 2 秒可开启、关闭遥控器。
短按一次外置智能电池的电量按键检查外置电池电量。

- ⚠️ • 在使用外置电池时，仍需确保内置电池具有一定的电量，否则遥控器将无法开机。

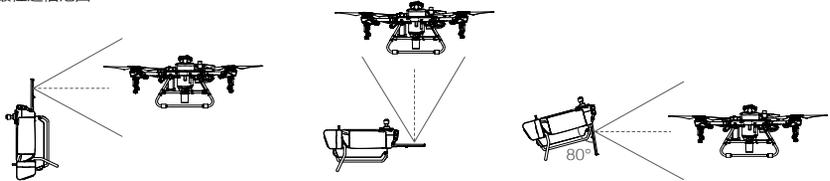
调整天线

展开遥控器天线并调整天线位置，不同的天线位置接收到的信号强度不同。当天线与遥控器背面呈 80° 或 180° 夹角，且天线平面正对飞行器时，可让遥控器与飞行器的信号质量达到最佳状态。



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。

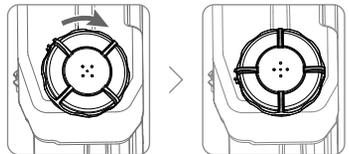
最佳通信范围



- ⚠️ • 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。
- 若使用 RTK 高精度定位模块进行 RTK 规划，需在规划完成后取下该模块，否则可能影响遥控器通信性能。

4. 准备飞行

- 将飞行器放置于户外平整开阔地带，用户面朝机尾。
- 确保螺旋桨安装紧固，电机和螺旋桨清洁无异物，桨叶和机臂完全展开，机臂卡扣已扣紧。
- 确保作业箱和飞行电池安装到位。
- 作业箱中加入液体后，拧紧盖子，确保盖子上的四个凸起分别位于水平或垂直位置。
- 开启遥控器，确保大疆农业 App 正常运行，然后开启飞行器。



- 首次使用飞行器时，请根据大疆农业 App 的提示使用 DJI 账号和互联网进行激活。

校准指南针

当 App 提示需要校准指南针时，点击  > ，下滑菜单至底部，选择“高级设置”>“IMU 及指南针校准”，在指南针校准部分点击“校准”。按照 App 提示进行操作。

排出管道空气

T10 具备一键排气功能。当需要排出管道空气时，长按喷洒按键 2 秒，飞行器将自动开启排气，直至管道空气排尽。

校准流量计

首次使用飞行器进行喷洒作业时，务必校准流量计，否则可能影响作业效果。

A. 校准前准备

- ① 在作业箱中加入约 2 L 水。
- ② 使用一键排气功能排出管道中的空气。用户亦可通过短按喷洒按键手动开启和停止喷洒，以排出空气。

B. 流量计校准

- ① 在 App 中点击“执行任务”进入作业界面，点击  > ，然后下滑，点击校准流量计右侧的“校准”按键。
- ② 点击“开始校准”，系统自动进行校准，等待约 25 秒左右，将显示校准结果。
 - 若显示校准成功，则可进行正常的喷洒作业。
 - 若显示校准失败，点击“?” 查看失败原因，排除故障后重新校准，等待校准成功。

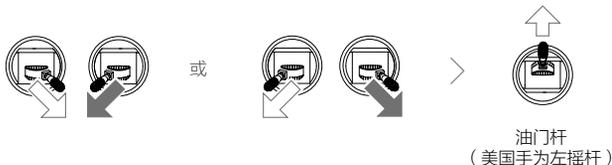
5. 飞行

进入 App 作业界面，确保飞行器 GNSS 信号良好，界面上方飞行状态提示栏显示“手动作业（卫星定位）”或“手动作业（RTK）”^{*}，否则飞行器将无法起飞。

建议用户进行地块规划，然后调用作业，使飞行器自动起飞并执行作业。详见“开始作业”。其他情况下可按照以下操作手动起飞和降落。

手动起飞

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。



手动降落

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：

方式一：飞行器着地之后，将油门杆拉到最低的位置并保持，3 秒后电机停止。

方式二：飞行器着地之后，先将油门杆拉到最低位置，然后执行掰杆动作，电机将立即停止。停止后松开摇杆。

^{*} 推荐使用 RTK 定位。进入作业界面 >  > RTK，开启 RTK 功能，并选择 RTK 信号源。



方式一



方式二



- 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、动物或其他障碍物。
- 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。
- 推荐使用方式一停止电机。使用方式二停止电机时，若飞行器未完全着陆，则有可能存在侧翻的危险。请谨慎使用。
- 降落后请先关闭飞行器，再关闭遥控器。

开始作业

用户通过遥控器内置 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。

对于某些特定场景，用户可使用 Phantom 4 RTK 配合大疆智图（DJI TERRA™）进行航线规划，然后在大疆农业 App 上使用相应航线进行作业。详见《用户手册》。

规划地块

大疆农业 App 支持遥控器规划、飞行器规划和 RTK 规划，用户可根据需要进行选择。以下内容以遥控器规划为例说明。

若用户已购买 RTK 高精度定位模块，将其安装至遥控器 USB-A 口，可在规划地块时选择“RTK 规划”实现厘米级精度的作业规划，其余操作步骤与遥控器规划类似。



开启遥控器
运行大疆农业 App



点击“规划地块”，
选择“遥控器规划”



确保定位精度在 2
米左右



手持遥控器沿区域边界行走，在拐点处点击“添加航点 C2”



行走至障碍物附近，点击“障碍物模式 C1”*



围绕障碍物行走，并点击“添加障碍点 C2”添加若干障碍点*



点击“航点模式 C1”
可返回继续添加边界点



地块编辑 使用十字准星打点，微调航点位置，设置内缩距离、作业行距等，点击或拖拽 图标调整航线方向



保存地块

规划完成后，按遥控器返回按键可返回主界面。

* 作业区域内的障碍物均可标记

执行作业



开启遥控器及飞行器



在大疆农业 App 主界面
面点击“执行作业”



点击  图标，在“地
块”标签中选择作业



点击“编辑”可再次编辑航
点及航线



点击“调用”，点击“纠
正偏移”并保存



设置作业参数，
然后点击“确定”



点击“执行”



设置自动起飞高度（即启航
高度），滑动滑块以自动起
飞并执行任务



- 确保起飞点附近开阔，并根据作业环境设置合适的自动起飞高度。
- 执行作业过程中，用户可轻微拨动摇杆暂停作业。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 图标的“进行中”标签中重新调用作业，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。
- 航线作业模式下，飞行器具备绕障功能（默认关闭，需在 App 中开启）。若开启此功能，当雷达模块检测到作业路线上的障碍物时，飞行器将规划避障路线，然后自动减速并绕过障碍物，再回到航线上继续作业。
- 用户可在 App 中设置作业完成后飞行器的动作。

更多作业模式及功能

A-B 点作业、手动作业和增强型手动作业模式的操作，智能启航、作业恢复、数据保护、无药报警等功能的使用方法，详见《用户手册》。

6. 维护

每天作业结束后，待飞行器恢复至常温，再对整机和遥控器进行清洁。禁止在飞行器结束作业后立即进行清洁。

- 使用清水或肥皂水注满作业箱，并完全喷洒，如此反复清洗三次。
- 将作业箱拆下进行清洁，将作业箱滤网、喷嘴滤网及喷嘴拆出后进行清洁，确保无堵塞，然后在清水中浸泡 12 小时。
- 确保机身结构完整，可直接水洗整机。建议使用喷雾水枪冲洗机身，然后用软刷或湿布清洁机身，再用干布抹干水渍。
- 若电机、桨叶、散热片表面有沙尘、药液附着，建议用湿布清洁表面，再用干布抹干水渍。
- 使用干净的湿布（拧干水分）擦拭遥控器表面及显示屏。

更多产品保养内容详见《免责声明和安全操作指引》。



了解产品详细信息，请访问以下网址下载《用户手册》

<https://www.dji.com/t10/downloads>

技术规格

● 产品型号	3WWDZ-10A
● 机架	
最大轴距	1480 mm
外形尺寸	1958 mm × 1833 mm × 553 mm (机臂展开, 桨叶展开) 1232 mm × 1112 mm × 553 mm (机臂展开, 桨叶折叠) 600 mm × 665 mm × 580 mm (机臂折叠)
● 动力系统	
电机	
最大功率	2500 W/rotor
电调	
最大工作电流 (持续)	32 A
可折叠螺旋桨 (R3390)	
直径 × 螺距	33 × 9 inch
● 喷洒系统	
作业箱	
容积	满载: 10 L
作业载荷	满载: 10 kg
喷嘴	
型号	SX11001VS (标配), SX110015VS (选配), XR11002VS (选配)
数量	4 个
最大系统工作流量	SX11001VS: 1.8 L/min, SX110015VS: 2.4 L/min, XR11002VS: 3 L/min
喷嘴	3 - 5.5 m (4 个喷头, 距作物高度约 1.5 - 3 m)
雾化粒径	SX11001VS: 130 - 250 μm, SX110015VS: 170 - 265 μm, XR11002VS: 190 - 300 μm (与实际工作环境、喷洒流量等有关)
流量计	
流量测量范围	0.25 - 20 L/min
流量测量误差	< ± 2%
可测量液体	导电率 >50 μS/cm, 典型液体如自来水、含水有机 / 无机农药等
● 全向避障雷达	
型号	RD2424R
工作频率	SRRC / NCC / FCC: 24.05 GHz 至 24.25 GHz MIC / KCC / CE: 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 / MIC / KCC / CE / FCC: ≤20 dBm
定高及地形跟随 ^[1]	高度测量范围: 1 - 30 m 定高范围: 1.5 - 15 m 山地模式最大坡度: 35°
避障 ^[1]	可感知距离: 1.5 - 30 m 视角 (FOV): 水平 360°, 垂直 ± 15° 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 (飞行器刹车并稳定悬停后桨尖与障碍物的距离) 避障方向: 水平方向全向避障
防护等级	IP67
● 上视雷达	
型号	RD2414U
工作频率	SRRC / NCC / FCC: 24.05 GHz 至 24.25 GHz MIC / KCC / CE: 24.05 GHz 至 24.25 GHz
工作功耗	4 W
等效全向辐射功率 (EIRP)	SRRC: ≤13 dBm; NCC / MIC / KCC / CE / FCC: ≤20 dBm

避障 ^[1]	可感知距离: 1.5 - 15 m 视角 (FOV): 80° 使用条件: 起飞、降落及爬升过程中且飞行器与上方物体相对距离大于 1.5 m 安全距离: 2 m (飞行器刹车并稳定悬停后顶部最高点与障碍物的距离) 避障方向: 飞行器上方
防护等级	IP67
● FPV 摄像头	
视角 (FOV)	水平: 129°, 垂直: 82°
分辨率	1280 × 720 15-30fps
FPV 探照灯	FOV: 120°, 最大光强: 13.2 lux @ 5 m 直射
● 飞行参数	
工作频率	SRRC / NCC / CE / FCC / MIC / KCC: 2.4000 GHz 至 2.4835 GHz SRRC / NCC / FCC / CE: 5.725 GHz 至 5.850 GHz ^[2]
等效全向辐射功率 (EIRP)	2.4 GHz SRRC / CE / MIC / KCC: ≤20 dBm; FCC / NCC: ≤31.5 dBm 5.8 GHz SRRC / NCC / FCC: ≤29.5 dBm; CE: ≤14 dBm
整机重量 (不含电池)	13 kg
最大有效起飞重量	26.8 kg (海平面附近)
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 (雷达功能启用: ± 0.1 m)
RTK / GNSS 使用频段	RTK: GPS L1/L2, GLONASS F1/F2, BeiDou B1/B2, Galileo E1/E5 GNSS: GPS L1, GLONASS F1, Galileo E1
动力电池	指定型号电池 (BAX501-9500mAh-51.8V、AB3-18000mAh-51.8V 或 AB2-17500mAh-51.8V)
最大功耗	3700 W
悬停时间 ^[3]	19 min (@9500 mAh & 起飞重量 16.8 kg) 8.7 min (@9500 mAh & 起飞重量 26.8 kg)
最大俯仰角度	15°
最大作业飞行速度	7 m/s
最大平飞速度	10 m/s (GNSS 信号良好)
最大可承受风速	6 m/s
最大起飞海拔高度	4500 m
推荐工作环境湿度	<93%
推荐工作环境温度	0°C 至 45°C
● 遥控器	
型号	RM500-ENT
显示屏	5.5 英寸屏幕, 分辨率 1920 × 1080, 亮度 1000 cd/m ² , Android 系统
运行内存	4GB
内置电池	18650 锂离子电池 (5000 mAh @ 7.2 V)
GNSS	GPS+GLONASS 双模
工作功耗	18 W
工作环境温度	0°C 至 45°C
充电环境温度	5°C 至 40°C
存放环境温度	-30°C 至 60°C (内置电池电量 40%-60% 条件下, 存放一个月以内)
OcuSync 行业版	
工作频率	SRRC / NCC / CE / FCC / MIC / KCC: 2.4000 GHz 至 2.4835 GHz SRRC / NCC / FCC / CE: 5.725 GHz 至 5.850 GHz ^[2]
信号有效距离 (无干扰、无阻挡)	SRRC: 5 km; NCC / FCC: 7 km; MIC / KCC / CE: 4 km

等效全向辐射功率 (EIRP) 2.4 GHz
SRRC / CE / MIC / KCC: ≤ 20 dBm; FCC / NCC: ≤ 30.5 dBm
5.8 GHz
SRRC: ≤ 21.5 dBm; NCC / FCC: ≤ 29.5 dBm; CE: ≤ 14 dBm

Wi-Fi
协议

Wi-Fi Direct, Wi-Fi Display, 802.11a/g/n/ac
支持 2×2 MIMO Wi-Fi

工作频率

2.4000 GHz 至 2.4835 GHz
5.150 GHz 至 5.250 GHz
5.725 GHz 至 5.850 GHz^[2]

等效全向辐射功率 (EIRP)

2.4 GHz
SRRC / CE: 18.5 dBm; NCC / FCC / MIC / KCC: 20.5 dBm
5.2 GHz
SRRC / NCC / FCC / CE / MIC: 14 dBm; KCC: 10 dBm
5.8 GHz
SRRC / NCC / FCC: 18 dBm; CE / KCC: 12 dBm

蓝牙

协议

蓝牙 4.2

工作频率

2.4000 GHz 至 2.4835 GHz

等效全向辐射功率 (EIRP)

SRRC / NCC / FCC / CE / MIC / KCC: 6.5 dBm

● **遥控器智能电池**

型号

WB37-4920mAh-7.6V

电池类型

2S LiPo

容量

4920 mAh

电压

7.6 V

能量

37.39 Wh

充电环境温度

5°C 至 40°C

● **智能电池充电管家**

型号

WCH3

输入

5V/9V/12V/15V = 3.7A 最大

工作环境温度

5°C 至 40°C

[1] 雷达模块的有效工作范围会因目标物体的材料、位置、形状等不同而有所差异。

[2] 部分地区不支持 5.2 GHz 和 5.8 GHz 频段，以及部分地区 5.2 GHz 频段仅限室内使用，详情请参考当地法律法规。

[3] 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。



获取技术支持及最新资讯



微信扫一扫关注
大疆农业服务公众号



微信扫一扫关注
大疆行业应用公众号

※ 内容如有更新，恕不另行通知。

DJI 和  是大疆创新的商标。

Copyright © 2022 大疆创新 版权所有



T10DMNRMGN03