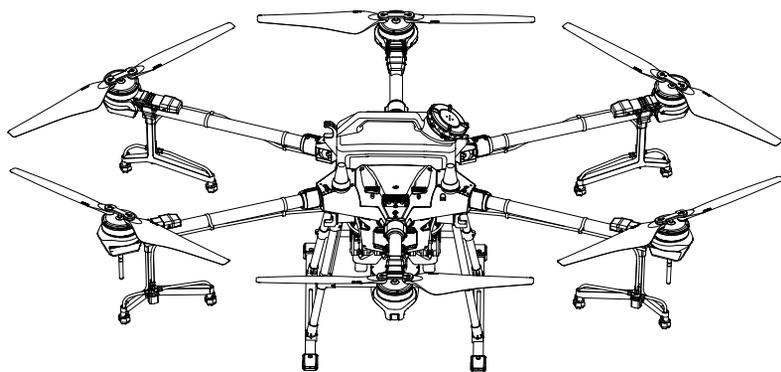


大疆 T20 植保无人飞机

快速入门指南

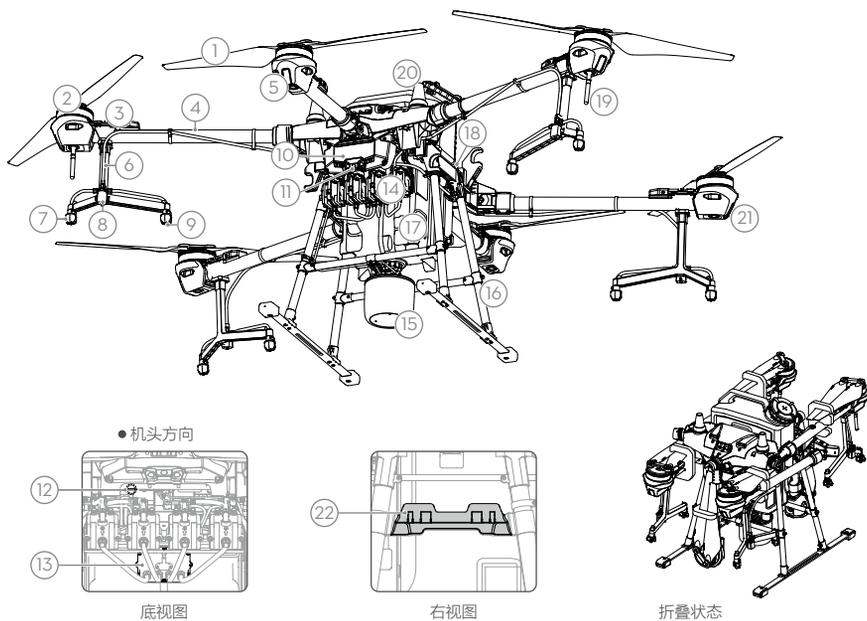
V1.2



认识飞行器

T20 植保无人飞机（飞行器）采用可折叠式的机臂及快拆式作业箱和飞行电池，方便更换与安装收纳。稳定可靠的模块化航电系统，集成了定制的工业级飞控系统、OCUSYNC™ 图传及 RTK 模块，拥有双 IMU、双气压计、数字与模拟双备份动力控制系统等多项冗余设计，保障飞行安全。GNSS+RTK 双冗余系统，支持 GPS+GLONASS+BeiDou+Galileo，配合机身已预装的机载 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。升级的喷洒系统使药液装载量进一步提升，四通道电磁流量计确保各喷头喷洒效果更为一致。新一代全向数字雷达，提供水平全向障碍物感知和水平全向绕障功能，可规划避障路径进行自动绕障，并且支持仿地飞行。配备广角 FPV 摄像头，可实时观察前方作业环境。

T20 植保无人飞机防尘防水、防腐蚀，整机防护等级为 IPX6（参照国际电工委员会 IEC 60529 标准），机身可直接水洗。航电系统（气压计除外）、喷洒控制系统、动力电调系统、雷达模块防护等级可达到 IP67。

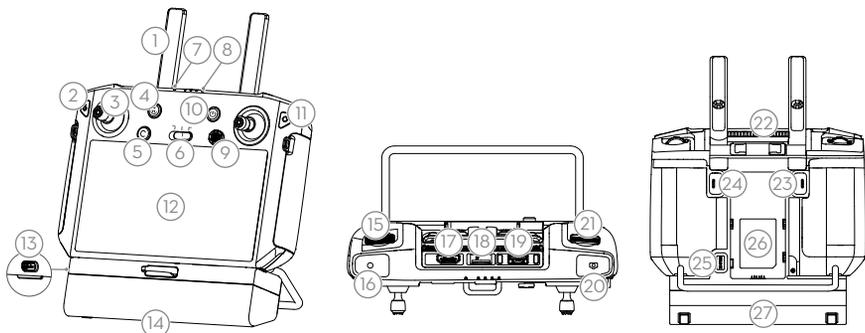


- | | | |
|-----------------------|-----------------------------|---------------------------|
| 1. 螺旋桨 | 9. 喷嘴 | 17. 作业箱 |
| 2. 电机 | 10. 航电系统 | 18. 电池仓 |
| 3. 电调 | 11. FPV 摄像头 | 19. OcuSync 天线 |
| 4. 机臂 | 12. USB-C 接口（位于航电系统底部，带防水盖） | 20. 机载 D-RTK 天线 |
| 5. 机头指示灯（位于前方 3 个机臂上） | 13. 四通道电磁流量计 | 21. 飞行器状态指示灯（位于后方 3 个机臂上） |
| 6. 软管 | 14. 液泵 | 22. 遥控器挂钩 |
| 7. 喷头 | 15. 全向数字雷达 | |
| 8. 电磁排气阀 | 16. 起落架 | |

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

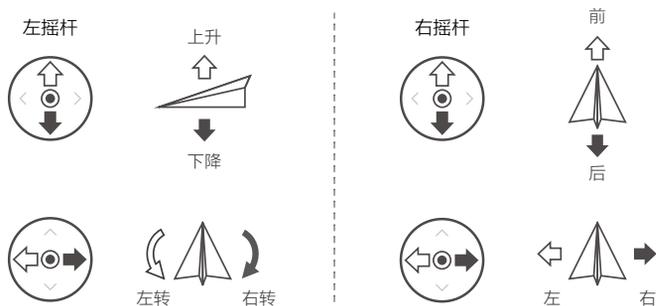
认识遥控器

全新的智能遥控器 2.0，采用 DJI™ OcuSync 2.0 图传，最大通信距离可达 3 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，可实现厘米级精度的作业规划。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。遥控器同时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. 多机控制切换拨轮 |
| 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 | 25. 电池解锁按钮 |
| 8. 电量指示灯 | 17. HDMI 接口 | 26. 电池仓 |
| 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：3 千米（SRRC 中国 / MIC 日本 / KCC 韩国 / CE 欧洲）或 5 千米（FCC 美国）。

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 / 秒以上。
2. 恶劣天气下请勿飞行，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。
3. 建议作业高度在海拔 2 千米以下。3 千米以上切勿飞行。
4. 作业高度在海平面上每升高 1 千米时，作业箱载重应减小 2 千克，并谨慎飞行。
5. 作业时确保 GNSS 信号良好，D-RTK 天线不受遮挡。

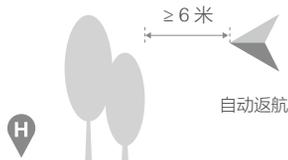
返航功能

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。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。

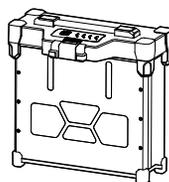


飞行安全认识对于您、周围人群与环境的安全非常重要。
请务必仔细阅读《免责声明和安全操作指引》。

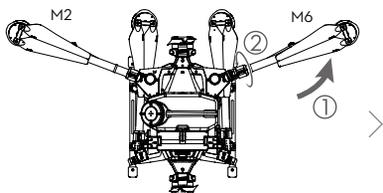
使用 T20

1. 准备飞行电池

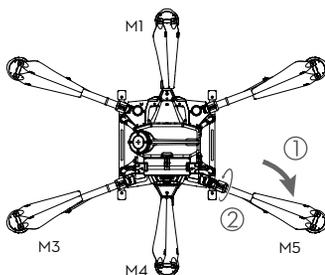
务必使用 DJI 指定型号电池（AB3-18000mAh-51.8V），并按照电池自身使用方法检查电量及充电。



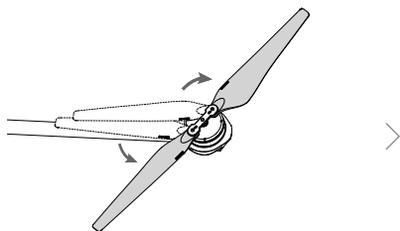
2. 准备飞行器



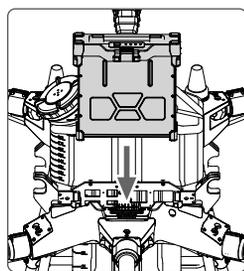
展开机臂 M2 和 M6，拧紧套筒



展开机臂 M3 和 M5、M1 和 M4，拧紧套筒



展开螺旋桨叶



安装电池，听到“咔”的一声表示安装到位

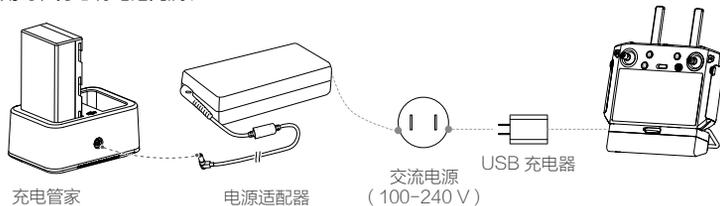


- 务必确保电池安装到位。插拔电池时务必确保电池电源关闭。
- 如需取出电池，按下电池的固定卡扣，然后向上拔出电池。
- 如需折叠机臂，请按照先机臂 M3 和 M5，再机臂 M2 和 M6 的顺序折叠，否则可能损坏机臂。折叠机臂 M1 和 M4 时，注意轻拿轻放，以防止碰撞损伤。

3. 准备遥控器

充电

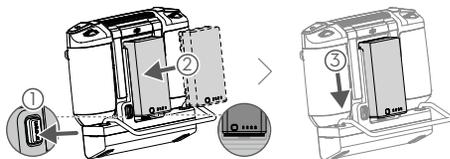
使用充电管家和电源适配器为外置智能电池充电。使用 USB 充电器和 USB-C 线为遥控器内置电池充电。首次使用时，务必将电池充满。



安装外置电池

- ① 按住遥控器背面的电池解锁按钮。
- ② 将智能电池装入电池仓，使电池底部与仓内标识线对齐。
- ③ 将电池向下推到底。

 • 如需取下智能电池，按住电池解锁按钮，然后向上推动智能电池将其取出。

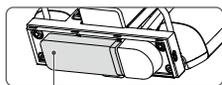


安装无线上网卡及 SIM 卡

-  • 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、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。



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*。

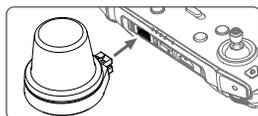


重新安装上网卡仓盖，确保安装稳固。

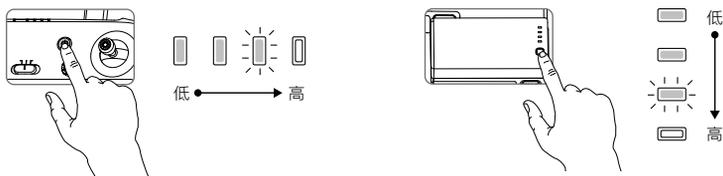
* 测试方法：短按一次再长按遥控器电源按键以开启遥控器，进入大疆农业 App >  > 网络诊断，网络链路上所有设备状态均显示绿色，表示无线上网卡及 SIM 卡可正常使用。

安装 RTK 高精度定位模块

若使用 RTK 规划的方式进行作业区域的规划，则需将 RTK 高精度定位模块插入遥控器的 USB-A 接口。



检查电量



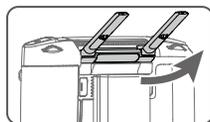
短按一次遥控器电源按键检查内置电池电量。短按一次，再长按 2 秒可开启、关闭遥控器。
短按一次外置智能电池的电量按键检查外置电池电量。



• 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。

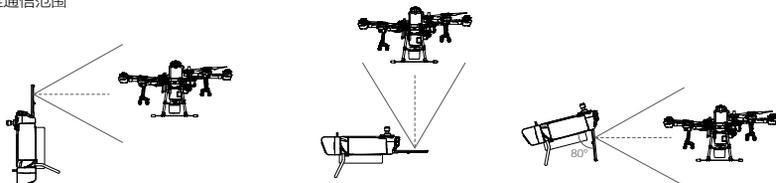
调整天线

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。

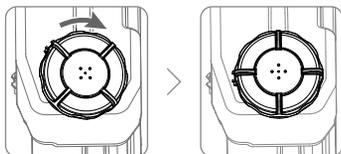
最佳通信范围



- 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，机臂套筒已旋紧。
- 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。



- 请勿在强磁场区域或大块金属附近校准，如电线杆、带有钢筋的墙体等。
- 校准时请勿随身携带铁磁物质，如钥匙、手机等。

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：排出管道空气

- ① 在作业箱中加入约 2 L 水。
- ② 按照后文“排出管道空气”的描述，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. 流量校准

- ① 在 App 中点击“执行任务”进入作业界面，点击  > ，然后点击流量计右侧的“校准”按键。
- ② 系统自动进行校准，等待 25 秒后，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。

排出管道空气

T20 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。

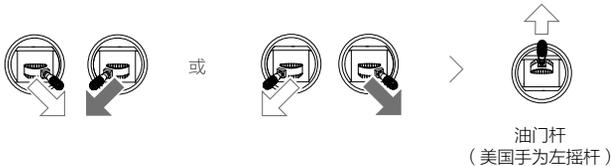
5. 飞行

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。



- 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。

对于地形较复杂的场景，用户可使用 PHANTOM™ 4 RTK 配合大疆智图（DJI TERRA™）进行三维航线规划，然后在大疆农业 App 上使用三维航线进行作业。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。以下内容以使用遥控器进行 RTK 规划为例说明。开始规划前，确保 RTK 高精度定位模块已安装至遥控器。



开启遥控器
运行大疆农业 App



点击“规划地块”，
选择“RTK 规划”中的
“RTK 模块”



在 RTK 设置中选择 RTK 信号源，并完成相应设置，确保界面左上方状态栏为绿色



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”添加若干航点*



点击“航点模式 C1”
可返回继续添加边界点



行走至标定实际位置，点击“标定”



地块编辑：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

* 若作业区域存在障碍物

规划完成后，点击左下方 🏠 图标可返回主界面。



- 标定用于纠正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



在大疆农业 App 主界面点击“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



点击“执行”



设置作业参数，然后点击“确定”



设置自动起飞高度，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 首页图标的“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

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》。

6. 维护

每天作业结束后，对整机及遥控器进行清洗：

1. 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。
2. 将作业箱及飞行器上的作业箱接口拆下进行清洁，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。
3. 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。
4. 若电机、桨叶表面有沙尘、药液附着，建议用湿布清洁表面，再用干布抹干水渍。
5. 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》。

技术规格

● 产品型号	3WWDZ-15.1B
● 机架	
最大轴距	1883 mm
外形尺寸	2509 mm × 2213 mm × 732 mm (机臂展开, 桨叶展开) 1795 mm × 1510 mm × 732 mm (机臂展开, 桨叶折叠) 1100 mm × 570 mm × 732 mm (机臂折叠)
● 动力系统	
电机	
定子尺寸	100 × 15 mm
KV 值	75 rpm/V
最大拉力	13.5 kg/rotor
最大功率	2400 W/rotor
重量	666 g
电调	
最大工作电流 (持续)	40 A
最大工作电压	58.8 V (14S LiPo)
可折叠螺旋桨 (R3390)	
直径 × 螺距	33 × 9 inch
重量 (单个桨叶)	90 g
● 喷洒系统	
作业箱	
容积	额定: 15.1 L, 满载: 20 L
作业载荷	额定: 15.1 kg, 满载: 20 kg
喷嘴	
型号	SX11001VS (标配), SX110015VS (选配), XR11002VS (选配)
数量	8 个
最大系统工作流量	SX11001VS: 3.6 L/min, SX110015VS: 4.8 L/min, XR11002VS: 6 L/min
喷幅	4 - 7 m (8 个喷头, 距作物高度约 2 - 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	电导率 > 50 μS/cm, 典型液体如自来水、含水有机 / 无机农药等
● 全向数字雷达	
型号	RD2428R
工作频率	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
等效全向辐射功率 (EIRP)	MIC / KCC / CE / FCC: < 20 dBm
工作功耗	18 W
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°
避障系统 ^[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
● FPV 摄像头	
视角 (FOV)	水平: 98°, 垂直: 78°

分辨率	1280 × 960 30fps
FPV 探照灯	FOV: 110°, 最大光强: 12 lux @ 5 m 直射
● 飞行参数	
OcuSync 2.0 工作频率 ^[2]	2.4000 GHz 至 2.4835 GHz 5.725 GHz 至 5.850 GHz
OcuSync 2.0 等效全向辐射功率 (EIRP)	2.4 GHz SRRC / CE / MIC / KCC: 18.5 dBm; FCC: 25.5 dBm 5.8 GHz SRRC / FCC: 25.5 dBm
整机重量 (不含电池)	21.1 kg
标准起飞重量	42.6 kg
最大有效起飞重量	47.5 kg (海平面附近)
最大推重比	1.70 (@ 起飞重量 47.5 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 ^[3] GNSS: GPS L1, GLONASS F1, Galileo E1 ^[3]
动力电池	指定型号电池 (AB3-18000mAh-51.8V)
最大功耗	8300 W
悬停功耗	6200 W (@ 起飞重量 47.5 kg)
悬停时间 ^[4]	15 min (@ 18000 mAh & 起飞重量 27.5 kg) 10 min (@ 18000 mAh & 起飞重量 42.6 kg)
最大俯仰角度	15°
最大作业飞行速度	7 m/s
最大飞行速度	10 m/s (GNSS 信号良好)
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
● 遥控器	
型号	RM500-AG
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 (RAM)	4GB LPDDR4
存储空间 (ROM)	32GB + 可扩展存储空间, 最大支持 128GB 容量、传输速度达到 UHS-I Speed Grade 3 评级的 microSD 卡
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	-10°C 至 40°C
充电环境温度	5°C 至 40°C
存放环境温度	-30°C 至 25°C
OcuSync 2.0	
工作频率 ^[2]	2.4000 GHz 至 2.4835 GHz 5.725 GHz 至 5.850 GHz
信号有效距离 (无干扰、无阻挡)	SRRC / MIC / KCC / CE: 3 km; FCC: 5 km
等效全向辐射功率 (EIRP)	2.4 GHz SRRC / CE / MIC / KCC: 18.5 dBm; FCC: 25.5 dBm 5.8 GHz SRRC / FCC: 25.5 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]	2.4000 GHz 至 2.4835 GHz 5.150 GHz 至 5.250 GHz 5.725 GHz 至 5.850 GHz
等效全向辐射功率 (EIRP)	2.4 GHz SRRC / CE: 18.5 dBm; FCC / MIC / KCC: 20.5 dBm 5.2 GHz SRRC / FCC / CE / MIC: 14 dBm; KCC: 10 dBm 5.8 GHz SRRC / 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 / 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	WCH2
输入电压	17.3 - 26.2 V
输出电压电流	8.7 V, 6 A
工作环境温度	5°C 至 40°C

● 电源适配器

型号	A14-057N1A
输入电压	110 - 240 V, 50/60 Hz
输出电压	17.4 V
额定功率	57 W

[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] 后续将会支持 Galileo。

[4] 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。

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/t20>

※ 内容如有更新，恕不另行通知。

DJI 和  是大疆创新的商标。

Copyright © 2020 大疆创新 版权所有

大疆 T20 植保无人飞机



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



35P0T2RMCN03