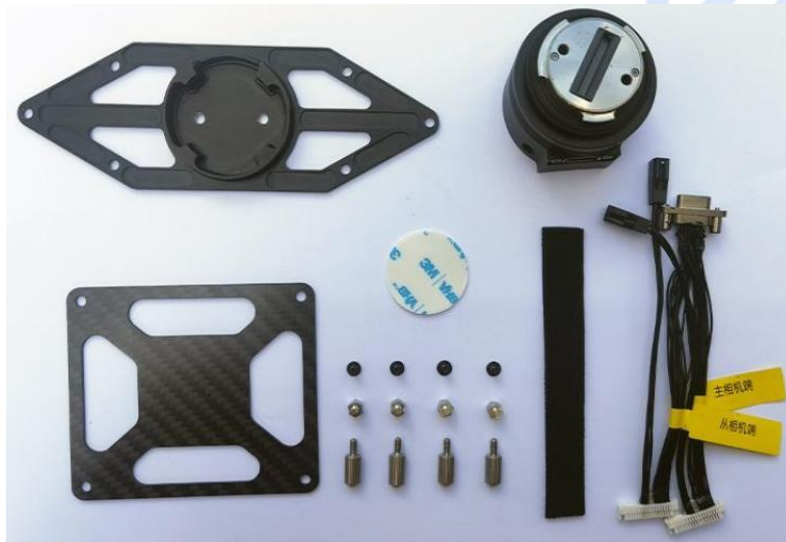


DJI-D 转接件使用指南

一、 使用须知

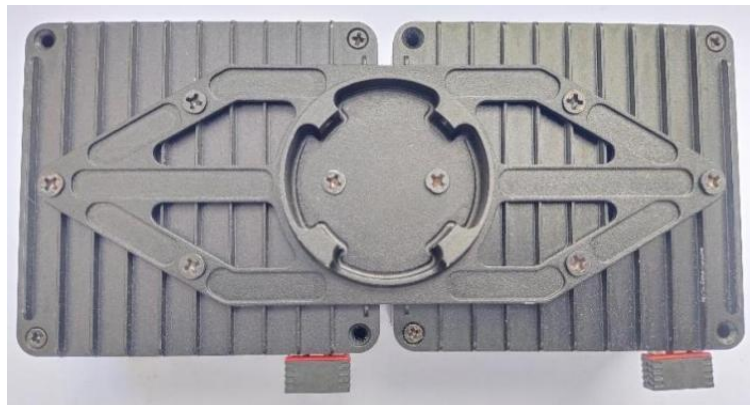
1. 此转接件仅使用PSDK 接口实现相机供电，相机与飞控之间无任何通讯功能；
2. 此转接件仅适配单云台挂载；
3. 主相机仅支持定时和重叠度两种触发模式；从相机的外部触发模式需保证与主相机的同步信号类型保持一致；
4. MS600 V2 与 MS600 Dual 无强制区分主从相机，用户可自行选择；
5. Pilot 2 任务设置参数需与主相机的 web 界面飞行参数保持一致。

二、 物品清单



三、 连接流程

1. 使用 8 颗M3 螺钉（此螺钉为相机标准配件，非 skyport 套件标配螺丝）将主从相机与相机固定板连接；（请注意将相机 logo 一侧朝向机头方向）



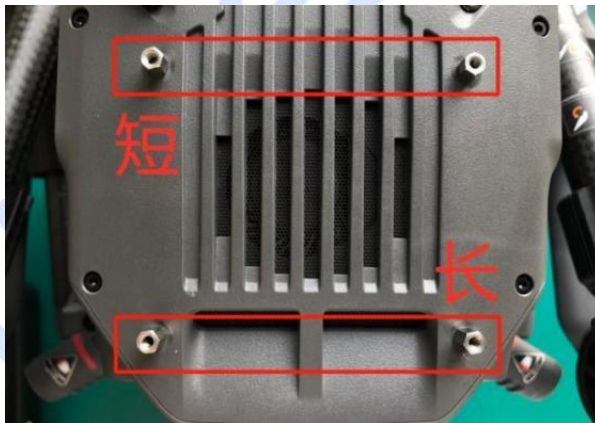
2. 使用4 颗 M3 螺钉将 skyport 转接头与相机固定板连接;



3. 使用电源配线连接相机与 skyport转接头, 并使用十字螺丝刀固定电源配线;



4. 将两颗六角长螺丝柱安装在无人机上方靠近机头一侧, 两颗六角短螺丝柱安装在另外一侧;



5. 使用手拧螺丝将碳纤板固定在螺丝柱上;



6. 使用3M 双面胶将 DLS 粘贴到 DLS 固定板，保证 DLS 箭头方向与机头方向一致；



7. 将白点对准红点推入螺旋卡槽，逆时针旋转云台处旋钮，旋转至红点对齐位置完成相机安装；



8. 使用DLS 配线连接电源配线与 DLS 后侧 CAM 接口；并使用魔术贴将 DLS 配线固定在无人机脚架上；（注：DLS 配线为相机产品的标配线缆，非 skyport套件标配组件）

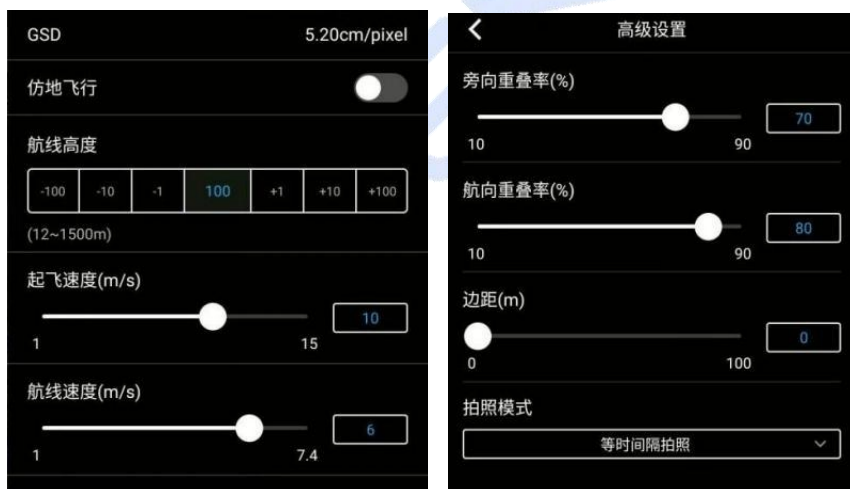


9. 开启无人机与遥控器电源，前往 pilot2 的航线→建图航拍→选择相机→自定义相机选项，添加相机参数配置并保存；



MS600 V2 相机参数

10. 根据项目需求依次设置航线高度、航线速度、航向角和重叠度，其余设置保持默认；



11. 使用手机或平板上连接从相机WiFi (WiFi 账号：相机型号-相机序列号，WiFi 密码为 yusense2020)；连接成功后使用浏览器访问 192.168.18.1 网址，进入从相机设置界面。

- a) 点击设置→高级设置，按如下操作设置相机参数：
 - 将图像存储格式设置为 16bit-TIFF；
 - 使用存储设备格式化功能格式化存储卡（建议每次飞行结束即时拷贝数据，飞行开始前使用格式化功能格式，**禁止**使用电脑快速格式化功能格式化内存设备）；
- b) 点击设置→基本设置，设置自动捕捉模式为外部触发-pwm，时间阈值为 1.5ms；



12. 断开从相机WiFi，连接主相机WiFi（WiFi 账号：相机型号-相机序列号，WiFi 密码为 yusense2020）；连接成功后使用浏览器访问 192.168.18.1 网址，进入主相机设置界面。

a) 点击设置→高级设置，按如下操作设置相机参数：

- 将图像存储格式设置为 16bit-TIFF；
- 使用存储设备格式化功能格式化存储卡（建议每次飞行结束即时拷贝数据，飞行开始前使用格式化功能格式，**禁止**使用电脑快速格式化功能格式化内存设备）；
- 将同步触发类型设置为 pwm；

b) 点击设置→基本设置，设置自动捕捉模式为重叠度触发；保证飞行高度、飞行速度、航向重叠度三项与 pilot2 的航线参数一致；



c) 设置完成后，重启无人机。

13. 重启后，连接主相机WiFi，前往预览页面，打开中间红色预览按钮；之后将灰板放置平整地面，手持飞机保持相机对准灰板，使二维码和灰板落在预览通道中心位置，要求灰板处无遮挡、无阴影。点击左侧拍照按钮，完成拍摄（应起飞前拍摄灰板，避免灰板拍摄与任务执行间隔过长影响后续数据处理结果）；



MS600 V2 预览界面

14. 灰板拍摄完成后，使用 pilot2 地面站正常执行航线任务。
15. 待无人机降落并断开电源后，取下存储卡并拷贝两台相机的 SET-XXX 文件夹飞行数据。