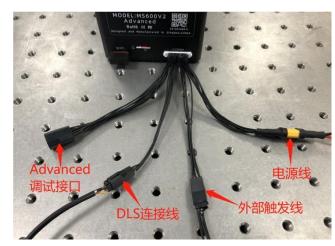
第一步 连接说明

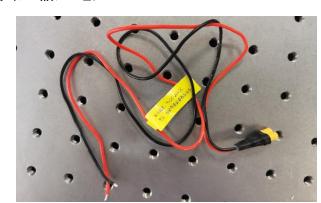
1) 将MS600 V2通讯线缆接入相机COMM接口,如下图所示;



2) 线缆的另一端分别是电源线、外部 触发线、DLS 连接线、Advanced 调试接口;



- 3) 如上图,其中DLS连接口、外部触发接口、电源接口分别提供专用连接配线,(Advanced 配线仅Advanced 版本相机提供使用):
- ① 电源配线:红色为正极,黑色 为负极,输入电压为9V-26V,建议使用 典型输入电压12VDC。



② 外部触发配线:在对应线上贴有标签提示,**仅当需要外部触发时使用**。(如需使用该功能,请查阅《MS600 V2相机外部触发连接指南》)。



③ DLS配线:用于连接DLS和相机 主体。



第二步 相机安装

- 1) 将相机挂载到无人机,令Logo、指示灯一侧朝向机头方向;
- 2) 将DLS模块水平安装到无人机上方, 且箭头方向与机头方向一致,并保证 DLS周围无遮挡;
- 3) 根据所选适配无人机的供电配线焊接**电源配线**。

第三步 相机使用

1) 上电后用手机或平板上连接相机WiFi(WiFi账号: MS600 V2-相机序列号, 密码: yusense2020); 之后使用浏览器访问192.168.18.1网址,即可进入相机设置界面。



2) 在**监控页面**查看并确认相机基本信息(相机状态和软件版本号),每次作业前都要检查监控页面存储状态、GPS 状态和相机捕获状态。



3) 存储格式:点击**设置→高级设置**, 选择图像存储格式为TIFF-16bit;并使 用**SD卡格式化**功能格式化SD存储卡。 (建议每次飞行结束即时拷贝数据,飞

提示:禁止使用电脑快速格式化功能格

行开始前使用格式化功能格式)

式化内存卡。



- 4)点击**设置→基础设置**,设置拍照模式 (优先级:重叠度触发>定时触发),点击保存写入设置:
- 定时触发:设置触发周期间隔和最低限制高度(建议设置为任务高度);



● **重叠度触发**:输入任务飞行高度、 飞行速度以及合适的航向重叠率;

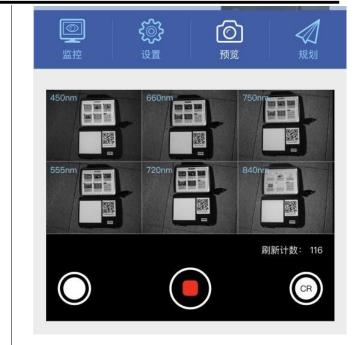


提示:保存设置后相机具有"记忆功能",每次开机时默认上一次设置。

(5) 航线规划:根据下图所示的相机参与数规划飞行航线。

CMOS (宽)	4.8mm	CMOS (高)	3.6mm
照片分辨率(宽)	1280px	照片分辨率(高)	960px
焦距 (f)	5.2mm	最低拍照间隔	1.0s

6) 拍摄灰板:点击**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)



- 7) 灰板拍摄完成后,正常执行航线任务。
- 8) 待无人机降落后断开相机电源并取下SD存储卡,拷贝SET-XXX文件夹的飞行数据。

如需了解REF-JPG储存格式、自动灰 板拍摄、相机版本更新等功能以及更详细 的相机介绍和操作说明,请查阅《MS600 V2多光谱相机用户手册》。

