

HM30

全高清数字图传 用户手册



思翼科技（深圳）有限公司

www.siyi.biz

感谢您购买思翼科技的产品。

HM30 是思翼科技基于全自主研发的低延时无线高清图传技术开发的一款通信距离可达 20KM 的图数遥一体链路系统，支持双路全高清数字图传。功能丰富、性能强劲，还可选购一机双控等特性，丰富的接口和强大的可扩展性可广泛应用于无人机、无人车船以及智能机器人等领域。

考虑到飞行安全，也为了带给您良好的产品使用体验，请您在装机、飞行前仔细查阅用户手册。本手册可以帮助您解决大部分的使用疑问，您也可以通过访问思翼科技官方网站 (www.siyi.biz) 与本产品相关的页面，致电思翼科技官方售后服务中心 (400-8382918) 或者发送邮件到 support@siyi.biz 直接向思翼科技工程师咨询产品相关知识以及反馈产品问题。

联系思翼

<p>思翼科技官方QQ群(②群) 群号：850561469</p>	
<p>思翼科技 微信公众号</p>	
<p>思翼科技 微信视频号</p>	

说明书版本更新记录

版本号	更新日期	更新内容
1.3	2024.1	<ol style="list-style-type: none"> 1. 产品介绍必要更新 2. 更新 SIYI FPV 应用功能说明 3. 说明书版本更新历史记录 4. 主要固件更新历史记录 5. SIYI FPV 应用更新历史记录 6. 技术参数必要更新 7. 物品清单必要更新 8. 提升通讯距离与视频流畅性说明必要更新 9. “思翼遥控”应用功能必要更新 10. 数传章节新增多款地面站软件连接说明
1.4	2024.3	HM30 地面端连接网口转 HDMI 输出模块使用图例
1.5	2025.2	<ol style="list-style-type: none"> 1. 在 3.1.9 章节中删除 42 公里图传模式 2. 删除所有无线中继相关内容 3. 删除所有遥控接力相关内容 4. 修改了部分错误
1.6	2025.4	“一机双控”修正部分内容
1.7	2026.3	修改部分已知问题

目录

阅读提示	8
标识、图标	8
安全	8
电池	10
设备闲置、携带、回收	10
1 产品简介	11
1.1 产品特性	11
1.2 部件说明	13
1.2.1 产品概览	13
1.2.2 通道	15
1.2.3 链路数据流示意图	16
1.2.4 OLED 屏显功能定义	18
1.3 技术参数	18
1.4 物品清单	24
1.5 状态指示灯定义	24
1.5.1 地面端指示灯定义	25
1.5.2 天空端指示灯定义	26
2 使用前	27
2.1 地面端	27
2.1.1 开机与关机	27
2.1.2 充电	27
2.1.3 充电指示灯定义	28
2.2 提升通讯距离与视频流畅性重要说明	28
2.2.1 使用注意事项	28
2.2.2 不同飞行距离需求下天线选用以及无线飞行模式设置方法	29
2.2.3 地面端标准全向天线的安装摆放方式	30
2.2.4 地面端平板增程天线的安装摆放方式	30
2.2.5 天空端标准全向天线的安装摆放方式	31
2.2.6 通讯距离不理想、需要原厂技术支持前所需必要信息	34
3 MENU 系统设置	36
3.1 通用设置	37
3.1.1 多天空端	38
3.1.2 对频	38
3.1.3 遥控信号输入模式	39
3.1.4 数传连接模式	41
3.1.5 数传波特率	43
3.1.6 天线追踪器波特率	44
3.1.7 失控保护	44
3.1.8 RSSI 通道	46
3.1.9 无线模式	47

3.2 视频输出	49
3.3 图传链路状态	51
3.4 数传链路信息	52
3.5 设备信息	52
3.6 Mavlink 信息	53
3.7 多机互联	53
3.8 天空端 PWM 设置	55
4 数传	56
4.1 通过蓝牙与地面站软件通信	56
4.1.1 QGroundControl	56
4.1.2 Mission Planner	58
4.2 通过 UDP 经过地面端 LAN 口与 Windows 地面站通信	59
4.2.1 QGroundControl	59
4.2.2 Mission Planner	61
4.3 通过 UART 串口输出数传到天线追踪器	63
4.4 通过地面端 Type-C 接口与 Windows 地面站建立数传连接	64
4.4.1 QGroundControl	64
4.4.2 Mission Planner	66
4.5 数传无法连接的解决方法	67
4.6 数传 SDK 通讯协议	68
4.6.1 协议格式说明	68
4.6.2 通讯命令	68
4.6.3 通讯接口	79
4.6.4 SDK CRC16 校验代码	80
5 “SIYI FPV” 应用	83
5.1 设置菜单	85
5.2 链路信息	86
5.3 云台相机	87
5.4 关于 SIYI FPV	89
5.5 SIYI FPV 应用更新记录	89
5.6 SIYI FPV SDK 接入指南	91
5.6.1 接入方法	91
5.6.2 接口说明	94
5.7 SIYI FPV SDK 更新记录	97
6 图传	98
6.1 思翼云台相机（光电吊舱）通过思翼 AI 跟踪模块连接思翼链路实现 AI 识别跟踪	98
6.2 思翼链路配合 SIYI FPV 或 SIYI QGC 安卓应用控制思翼光电吊舱（云台相机）	101
6.2.1 准备工作	101
6.2.2 云台俯仰与平移	103
6.2.3 变倍	103
6.2.4 拍照与录像	104
6.3 思翼链路配合 SIYI QGC（Windows）软件控制思翼吊舱（云台相机）	104
6.3.1 准备工作	105

6.3.2 云台俯仰与平移	106
6.3.3 变倍与聚焦	107
6.3.4 拍照与录像	107
6.4 思翼链路通过 S. Bus 信号控制思翼光电吊舱（云台相机）并转发 S. Bus 信号到飞控	108
6.4.1 准备工作	108
6.4.2 云台俯仰（以拨轮控制为例）	110
6.4.3 变倍（以开关控制为例）	111
6.4.4 拍照与录像（以按键控制为例）	112
6.5 思翼链路接入第三方网口相机	112
6.6 思翼链路接入 HDMI 相机	113
6.7 思翼链路接入双路视频流	114
6.7.1 接入两个思翼相机或两个天空端 HDMI 输入模块	114
6.7.2 接入两个第三方网口相机或光电吊舱	114
6.7.3 接入一个思翼天空端 HDMI 输入模块和一个第三方网口相机或光电吊舱 ..	114
6.8 设备常用参数	115
6.9 无法显示视频图像的解决方法	116
6.10 从地面端输出图像至其他设备	117
6.10.1 通过以太网口	117
6.10.2 经过网口转 HDMI 输出模块输出视频	121
7 思翼调参助手	123
7.1 固件升级	123
7.2 主要固件更新记录	125
7.3 调参软件更新记录	127
8 售后与保修	128

阅读提示

标识、图标

在阅读用户手册时，请特别注意有如下标识的相关内容。



危险 很可能导致人身伤害的危险操作



警告 有可能导致人身伤害的操作警告



注意 注意不要因为违规操作导致不必要的财产损失



禁止事项



必须执行



注意事项

安全

HM30 全高清数字图传系统为专业应用场景设计制造，操作人员需要具备一定的基本技能，请务必小心使用。任何针对本产品的不规范、不负责任的操作造成的不必要产品损坏，造成使用者或他人的经济损失甚至人身伤害，思翼科技不承担任何责任。未成年人使用本产品时须有专业人士在场监督指导。思翼科技的产品为商用场景设计，禁止将思翼产品用于军事目的。未经思翼科技允许，禁止擅自拆卸或改装本产品。

为了共同维护飞行安全并让您更好地发挥本产品的特性，请特别留意以下事项：



禁止 在人群密集的地方（广场、公园等）、障碍物较多的地方（街道、停车场等）、有强磁场或信号干扰源的地方（高压线、铁路沿线、雷达站等）或其

他可能引起不必要的经济损失乃至人身伤害的区域使用思翼产品操控飞行器、载具或模型。

-  在作业时，绝对不要覆盖地面端天线或以其他形式阻挡信号传输。
-  地面端标准全向天线的顶端是信号传输最弱的部分。在作业时，避免将其指向您的飞行器、载具或模型。
-  禁止在疲惫、醉酒或者身体不适时使用思翼产品操控飞行器、载具或模型。
-  未经特殊作业许可，禁止在雨天、夜晚或强风环境下使用思翼产品操控飞行器、载具或模型。
-  当您飞行器、载具或模型上的发动机、电机仍在运转时一定要提前切断地面端电源。

-  为了飞行安全，请在操作飞行器时保持飞行器在视野范围内。
-  在作业时，请务必从系统参数设置页面返回至主页面。
-  开始作业前，请务必检查地面端和天空端供电电压。
-  结束作业时，先为天空端断电，再为地面端断电。
-  在设置地面端参数前，请务必将发动机、电机断电，以防意外启动。
-  开始作业前，请务必在地面端上或地面站软件内预先设置好失控保护功能。
-  开始作业前，先将地面端开机并保持油门在最低位，再为天空端供电。
-  装机时，请避免将天空端与 GPS 模块的安装位置过近，以免产生干扰。建议天空端与 GPS 模块间距大于 20 厘米。

电池

HM30 地面端可以外置影视行业通用 NP-F550 / 750 / 950 系列大容量可充电锂离子电池，使用时请特别留意以下事项：

-  地面端开机时不可以充电。为地面端充电前，请先将其关机。
-  若发现电池冒烟、过热或者鼓包，请立即停止使用。
-  若发现地面端冒烟或有异味，请立即停止使用并联系您的代理商或直接思翼售后服务中心。

设备闲置、携带、回收

当您拥有的思翼产品闲置，或要携带思翼产品外出作业，或产品已到达使用寿命，请特别注意以下事项：

危险

思翼产品闲置时应远离儿童容易触碰到的区域。

请避免将思翼产品放置在过热（50 摄氏度以上）、过冷（零下 10 摄氏度以下）的环境中。

注意

请避免将思翼产品放置在潮湿或沙尘环境下。

携带、运输思翼产品时请避免震动或撞击等有可能损坏元器件的操作。

1 产品简介

1.1 产品特性

20KM 无线数字图传

双路全高清视频实时显示

HM30 链路基于思翼科技自主研发的无线高清图传技术打造，遥控、数据、图像链路三合一，具备自适应频段特性，可切换到干扰最小的工作频段。

*地面端标配全向天线，实时图数传与控制距离最远可达 15KM

*地面端标配定向增程天线，实时图数传与控制距离最远可达 20KM

*为达到最低延迟体验，推荐使用思翼相机搭配 SIYI FPV 应用（思翼视频流协议）或 SIYI QGC 应用

OSD 遥测信息显示

HM30 链路支持通过 SIYI FPV 应用呈现基于 Mavlink 协议的数据遥测叠加 OSD 信息显示，可自定义 OSD 显示风格，搭配高清图传画面，尽情享受第一视角 FPV 的无尽乐趣。

一机双控 高效协同

面向热门行业应用领域，依托无线高清图传技术，思翼科技为 HM30 链路赋予一机双控特性。

“一机双控”功能是针对双操作员场景开发，支持最多两台地面端同时与同一台天空端建立链路，一台可用来操控无人机的飞行姿态，另一台则用来操控云台相机、光电吊舱等负载设备。双控模式下，两台地面端可同时获取同一个相机来源的画面，也可以分别显示不同相机来源的画面。

OLED 屏显与调参

HM30 地面端搭载一块 OLED 显示屏，可以实时显示链路传输状态，并支持快速设置参数，助力外场飞行任务更加高效便捷。

快拆电池 PD 快充

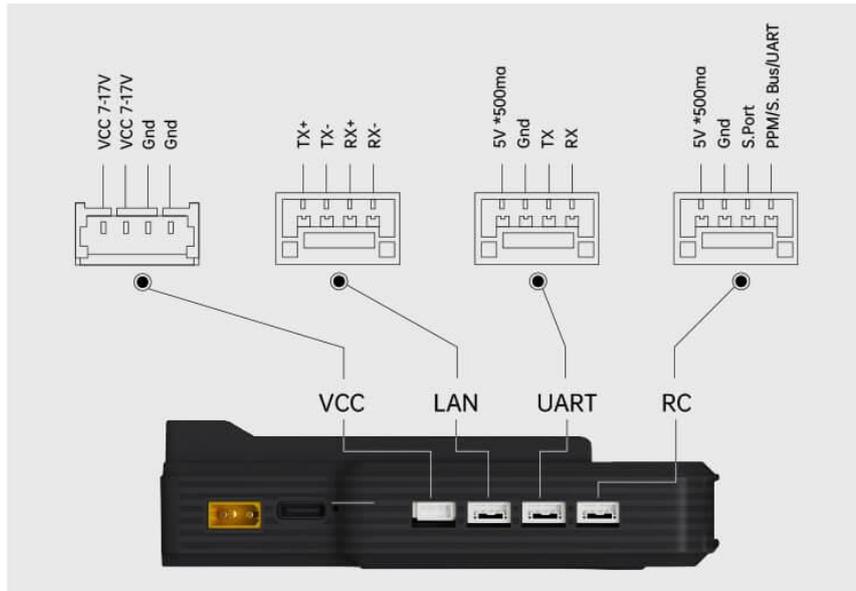
HM30 地面端支持快拆电池供电，用户可以选择 NP-F550 / 750 / 950 系列影视行业标准电池。搭载快拆电池时，地面端支持最高 30W PD 快充协议。

HM30 地面端也支持通过 XT30 接头外接动力电池供电，续航无忧。

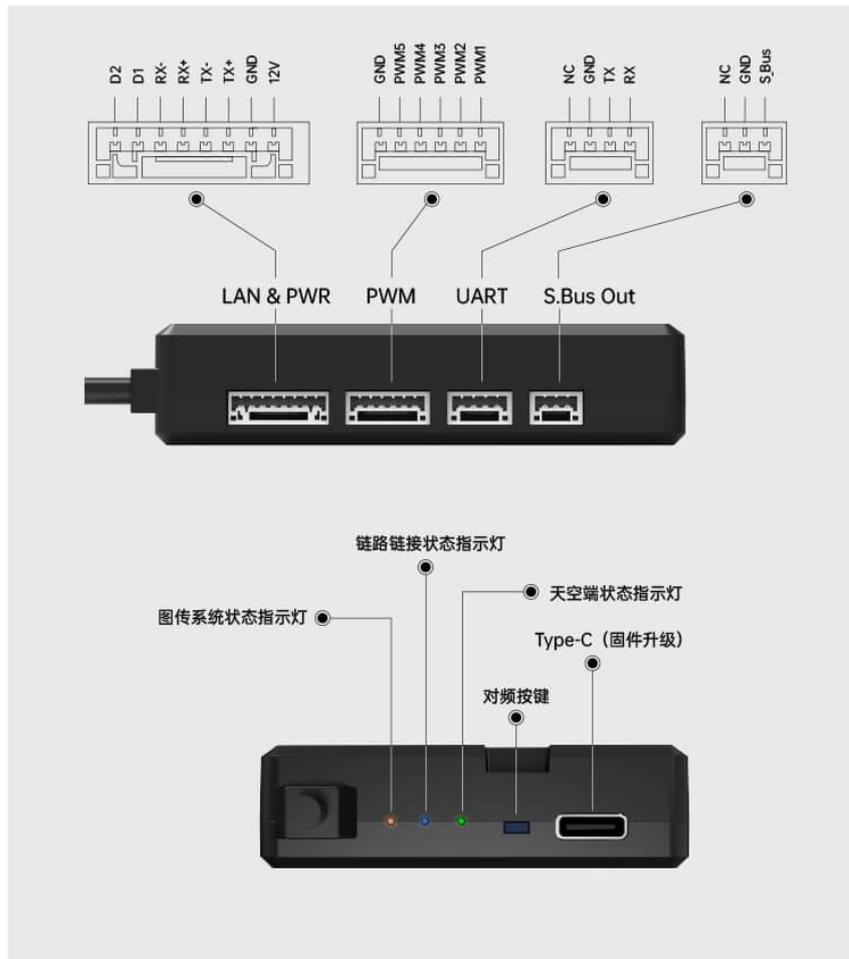
1.2 部件说明

1.2.1 产品概览





地面端接口定义



天空端接口定义



注

联系思翼科技可获取《思翼天空端 3D 简易模型》方便模拟安装。

1.2.2 通道

HM30 最多支持 16 个通讯通道。其中第 10 至第 14 通讯通道默认与 PWM 第一至第五通道映射。

1.2.3 链路数据流示意图

地面端数据流



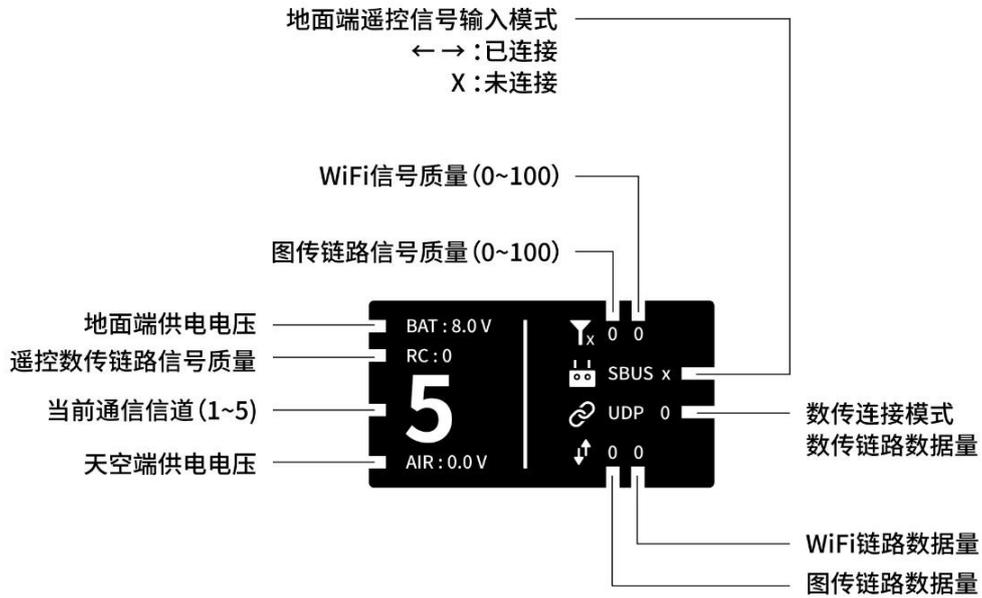


接入 6S 电源前请与官方技术支持确认版本信息

天空端数据流



1.2.4 OLED 屏显功能定义



1.3 技术参数

整体性能

最大通信距离 (无干扰、无遮挡)	20 km
通道	通讯通道: 16 个
数传支持飞控	PX4 / ArduPilot 开源飞控: 思翼 N7 等 INAV 开源飞控
图传支持地面站 (安卓)	思翼原厂应用: SIYI FPV 开源地面站: QGroundControl Mission Planner
图传支持地面站 (Windows)	开源地面站: QgroundControl Mission Planner (仅 H264)

地面端

显示设备	0.96 英寸 OLED 显示屏
支持电池类型	NP-F550 / F750 / F950 系列快拆电池 (HM30 全能套装标配 NP-F750 快拆电池)
快充协议	PD 30W
天线增益	全向天线: 5 dBi (标配) 增程天线: 11 dBi (标配) 棒棒糖天线: 5 dBi (选配)
功能接口	S. Bus / PPM / UART 遥控信号输入: RC (GH1.25 4-Pin) 数传下行输出: UART (GH1.25 4-Pin) 网口通讯: LAN (GH1.25 4-Pin) 向外部设备供电: VCC (GP1.25 4-Pin 不带卡扣) 地面站数传通信: Type-C 固件升级: Type-C 快拆电池充电: Type-C 电源输入: PWR (XT30) 三脚架固定: 1/4 螺纹孔
尺寸 (不含电池、天线)	109 x 61 x 28 mm
重量 (不含电池、天线)	132 g
防水等级	IP53
工作环境温度	-10 ~ 50°C

天空端

信号输出	16 通道 S. Bus 5 通道 PWM
功能接口	S. Bus 遥控信号输出: S. Bus Out (GH1.25 3-Pin) 数传通信 (连接飞控): UART (GH1.25 4-Pin) PWM 通道 1-5: PWM (GH1.25 6-Pin) 视频输入 / 网口通讯: LAN & PWR (GH1.25 8-Pin) 固件升级: Type-C
天线增益	全向天线: 5 dBi (标配) 棒棒糖天线: 5 dBi (选配)
工作电压	HM30 天空端: 3S ~ 6S / 12.6 ~ 25.2 V (2024 年起出货的 HM30 天空端均已安全支持最高 6S 供电) 4S ~ 18S 电源模块 (选配): 16.8 ~ 75.6 V
功耗	HM30 天空端: - 均值: 2.8 W - 峰值: 12 W HM30 天空端 + 4S ~ 18S 电源模块 (选配): - 均值: 3.2 W - 峰值: 12 W
尺寸 (不含天线)	70 x 55 x 22.5 mm (含风扇高度) 70 x 55 x 16 mm (不含风扇高度)
重量 (不含天线)	HM30 天空端: 74 g HM30 天空端 + 4S ~ 18S 电源模块 (选配): 109 g

R1M 卡录 FPV 摄像头

(选配)

视频输出接口	以太网口
影像传感器	1/2.9 英寸 200 万像素
相机视角	对角: 90° 水平: 80°
工作电压	12 V
功耗	2.5 W
视频录制分辨率	1080p (1920*1080) @ 30 fps 720p (1280*720) @ 30 fps
视频录制码率	12 Mbps
视频文件格式	MP4
支持的存储卡类型	MicroSD Class10 最大 32GB
存储格式	FAT32
尺寸	42 x 42 x 25 mm
重量	23 g
工作环境温度	-10 ~ 50 °C

天空端 HDMI 输入模块

(选配)

视频输入接口	Micro HDMI
视频输出接口	以太网口
工作电压	12 V
功耗	3 W
视频录制分辨率	1080P (1920*1080) @ 30 fps 720P (1280*720) @ 30 fps
视频录制码率	12 Mbps
存储格式	FAT32
视频文件格式	H265
支持的存储卡类型	MicroSD Class10 最大 32GB
尺寸	42 x 41 x 11 mm
重量	26 g
工作环境温度	-10 ~ 50℃

网口转 HDMI 输出模块

(选配)

视频输入接口	以太网口
视频输出接口	Micro-HDMI
工作电压	8.4 ~ 25.2 V
功耗	平均功耗: 1.5 W 峰值功耗: 5 W
视频录制分辨率	1080p (1920*1080) @ 30 fps 720p (1280*720) @ 30 fps
视频录制码率	12 Mbps
支持文件系统	FAT32 ExFAT
视频文件格式	MP4
支持存储卡类型	MicroSD Class10 最大 128GB
产品尺寸	42 x 37 x 13 mm
产品重量	25 g
工作环境温度	-10 ~ 50°C

1.4 物品清单

普通版本

标准套装	全能套装
	1 x HM30 地面端 2 x 标准全向天线 2 x 增程定向天线
	1 x HM30 天空端 2 x 标准全向天线
	1 x R1M 高清卡录 FPV 摄像头
	1 x XT30 公头连接线 1 x PD 快充数据线 (Type-C to Type-C) 1 x Type-C 转 USB-A 转换头 1 x Type-C 转 Micro-USB 数据线 1 x GH1.25 4Pin 转 S.Bus 连接线 1 x GH1.25 4Pin 转杜邦连接线 1 x GH1.25 4Pin 转 RJ45 网口连接线
	1 x PX4 / ArduPilot 飞控数传线 1 x S.Bus 公头连接线 1 x PWM 连接线 1 x 天空端网口连接线
	1 x NP-F750 2S 可充电锂离子电池 1 x 20W PD 快充充电头 (Type-C、美规)

1.5 状态指示灯定义

思翼链路地面端和天空端状态指示灯用不同颜色的灯闪和不同的闪烁频率表示不同的含义。

1.5.1 地面端指示灯定义

-  红灯常亮：地面端与天空端未通信
-  红灯快闪：对频中
-  红灯慢闪：固件不匹配
-  红灯三闪：链路初始化失败
-  红黄：图传固件与功能固件不匹配
-  红蓝黄交替慢闪：图传启动中
-  红蓝黄交替快闪：固件升级中
-  黄灯快闪：地面端电源电压异常
-  黄灯两闪：地面端蓝牙未识别
-  黄灯三闪：链路数据量一级告警
-  黄灯四闪：链路数据量二级告警
-  黄红：地面端温度一级报警
-  黄红红：地面端温度二级报警
-  黄红红红：地面端温度三级报警
-  蓝灯常亮、闪烁：闪烁速度越快，信号强度越差
-  蓝灯常亮：有效包 100%
-  蓝灯闪烁（1Hz）：有效包 99%~95%
-  蓝灯闪烁（间隔 3/5 秒）：有效包 75%~50%
-  蓝灯闪烁（间隔 3/10 秒）：有效包 50%~25%
-  蓝灯闪烁（间隔 1/25 秒）：有效包小于 25%

-  蓝灯两闪：失控保护设置成功
-  蓝红：天空端温度一级报警
-  蓝红红：天空端温度二级报警
-  蓝红红红：天空端温度三级报警

1.5.2 天空端指示灯定义

-  红灯常亮：地面端与天空端未通信
-  红灯快闪：对频中
-  红灯慢闪：固件不匹配
-  红灯三闪：链路初始化失败
-  红绿黄交替慢闪：图传启动中
-  黄灯闪烁：电压告警（输入电压低于 12V）
-  绿灯常亮、闪烁：闪烁速度越快，信号强度越差
-  绿灯常亮：有效包 100%
-  绿灯闪烁（1Hz）：有效包 99%~95%
-  绿灯闪烁（间隔 3/5 秒）：有效包 75%~50%
-  绿灯闪烁（间隔 3/10 秒）：有效包 50%~25%
-  绿灯闪烁（间隔 1/25 秒）：有效包小于 25%
-  绿红交替闪烁：开始无线对频（上电三次触发）
-  绿红：天空端温度一级报警

   绿红红：天空端温度二级报警

    绿红红红：天空端温度三级报警

2 使用前

2.1 地面端

2.1.1 开机与关机

开机：

关机状态下，短按电源键，OLED 显示屏将提示“Press again to power on”，接着立即长按电源键约两秒，地面端将开机。

关机：

开机状态下，短按电源键，OLED 显示屏将显示“press again to power off”，接着立即长按电源键约两秒，地面端将关机。

2.1.2 充电

HM30 地面端搭配外置 NP-F550 / 750 / 950 系列可充电电池使用时支持在关机状态下使用原厂标配的 PD 快充头进行充电。

使用步骤

1. 使用 Type-C 快充线连接 HM30 地面端与 PD 快充头。
2. 若观察到充电指示灯红灯常亮，表示正在充电。
3. 充电指示灯变为绿灯常亮，则表示充电完成。



注意

5V 充电头无法为地面端充电，请使用原厂快充充电头。

地面端开机状态下无法为快拆电池充电，充电前请确保地面端已关机。

推荐使用 NP-F550 / 750 / 950 系列快拆电池。

2.1.3 充电指示灯定义



红灯常亮：充电中



绿灯常亮：充电完成

2.2 提升通讯距离与视频流畅性重要说明

为了使 HM30 链路达到最大通信距离与视频流畅性，请务必仔细阅读本说明并按照说明选用、安装天线以及设置使用链路。

2.2.1 使用注意事项

1. SIYI FPV 应用与 QGroundControl 等 RTSP 流软件不要同时拉流使用，后台运行拉流也会占用图传带宽影响距离；
2. 只允许使用动力电池为 HM30 地面端和天空端供电，因为高清图传对于供电电源的电流、电流瞬间响应以及纹波要求较高。如果需要连接高压电池供电，建议使用原厂 4S~18S 电源模块。不推荐使用第三方电源模块供电，否则可能会影响链路稳定性和图传距离。

3. 优先推荐通过 HM30 地面端网口与目标设备建立有线连接以保障链路稳定性和视频流畅性。如果目标设备与 HM30 地面端距离较远，推荐使用非 5 GHz 频段大功率无线网卡。

4. 与 HM30 地面端通信的移动设备电量过低或者温度过高时可能会导致解码性能下降，进而引起视频不流畅、高延时等现象，请特别留意。

2.2.2 不同飞行距离需求下天线选用以及无线飞行模式设置方法

1. 8 千米以内飞行距离：

为地面端安装两根标配全向天线，“系统设置 - 无线模式”选择“5KM 或 8KM 低延迟 FPV 飞行模式”；

2. 8 到 15 千米以内飞行距离：

为地面端安装两根标配全向天线或标配增程天线，“系统设置 - 无线模式”选择“15KM 地面站飞行模式”；

3. 15 到 24 千米以内飞行距离：

为地面端安装两根标配增程天线或更高增益的平板天线，“系统设置 - 无线模式”选择“24KM 地面站飞行模式”，建议通过地面站软件控制飞行；

4. 24 到 40 公里地面站飞行：

此模式仅建议专业用户体验！！！！

普通用户尽量禁用，使用不当将可能出现卡顿延迟现象甚至失控！

为地面端安装两个 17dB 或者更高增益平板天线，“系统设置 - 无线模式”选择“40KM 地面站飞行模式”，此模式下仅建议通过地面站软件控制飞行！

5. 标准全向天线的顶部信号较弱，在地面端正上方飞行时，飞行器飞行高度应尽量低于 100 米；

6. 地面端使用标配增程天线或平板天线飞行时，飞行器应始终在正前方，不应在正上方或者反方向；

7. 天空端只能安装两根标准全向天线，若飞行器机型较小且标配天线不好安装，或者担心天线顶部信号较弱影响使用，可以选配思翼棒棒糖天线。棒棒糖天线图传距离比棒状天线短。

2.2.3 地面端标准全向天线的安装摆放方式

1. 天线 SMA 接头必须拧紧；
2. 天线应垂直于地面端操作面板向上摆放，保持天线的扁平面始终朝向飞行器，天线不可叠放或交叉，请参考以下图例：



2.2.4 地面端平板增程天线的安装摆放方式

1. 天线 SMA 接头必须拧紧；
2. 平板天线为定向天线具有方向性，飞行中请注意地面端平板天线始终朝向飞行器；

3. 使用思翼原装增程天线时，必须让平板天线的外壳短边与地面平行，长边与地面端操作面板垂直摆放，以达到最远通信距离；

2.2.5 天空端标准全向天线的安装摆放方式

1. 天线 SMA 接头必须拧紧；

2. 在多旋翼无人机上，天空端标准全向天线应垂直与机身平面向下安装；在固定翼飞行器上，天线可以垂直于机身平面向上安装。飞行中应尽量保持天线的扁平面朝向地面端；

3. 天线馈线布线应远离电调、电机等动力电流较大、电磁干扰较严重的设备；

4. 天空端标配的 300MM 长馈线不可交叉，天线本体、馈线、SMA 接头应避免与金属、碳纤维结构件直接接触且至少保持 10MM 的间距；

5. 天空端两根天线尽量避免放置在一起，互相间距至少 50MM；飞行中应避免飞行器与地面端的通信被障碍物遮挡；

6. 天空端天线馈线与两端接头的连接处，不可以用力拉扯，也不可以过度弯折，否则会造成天线损坏；如需调整天线角度或方位，尽量只弯折馈线的中间部分。



注意

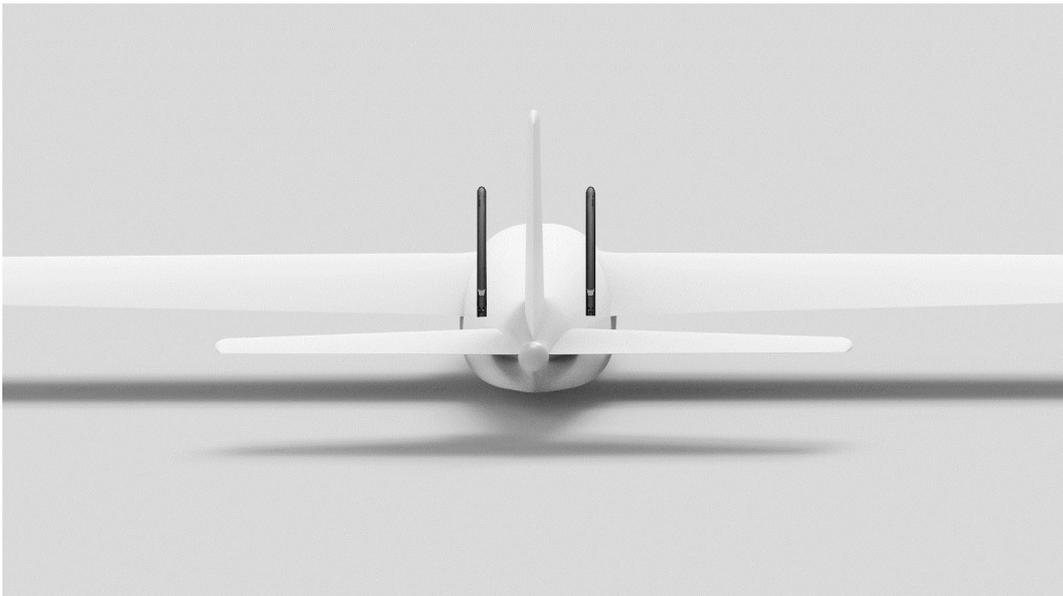
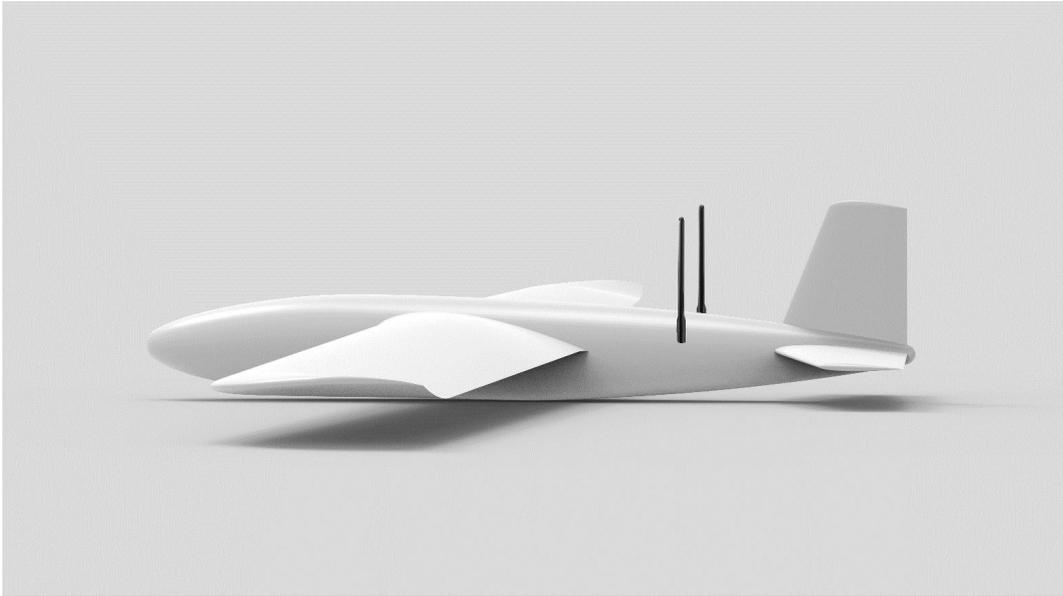
如下图所示，对于中小型多旋翼无人机，天空端天线应垂直于机臂向下摆放，以保持天线的扁平面正对着地面端的方向。



如下图所示,对于大型多旋翼无人机,天空端天线应垂直于电机座向下摆放,以保持天线的扁平面正对着地面端的方向。

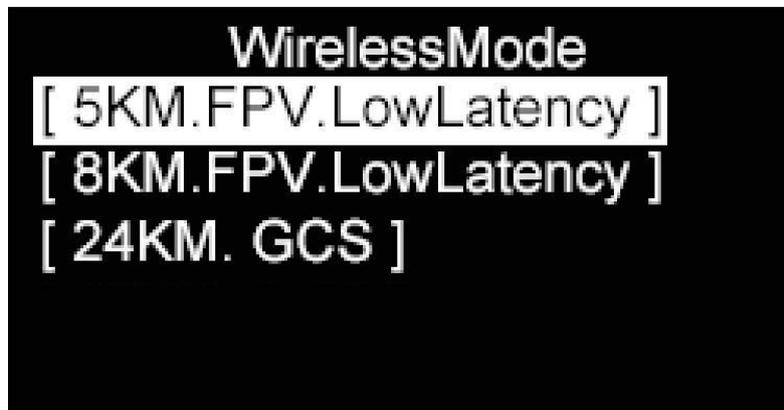


如下图所示,对于固定翼飞机,天空端天线可以垂直于机翼或垂尾向上摆放,同时也尽量保持天线的扁平面正对着地面端的方向。



2.2.6 通讯距离不理想、需要原厂技术支持前所需必要信息

1. 让你认为距离不够的直观现象
 - 信号丢失：图像丢失、地面端状态指示灯为红灯
 - 仅图像丢失（HM30 地面端状态指示灯为蓝灯）
2. 观察到上述现象时无人机的飞行距离、飞行高度
3. 飞行测试环境（提供无人机飞行方向的照片或视频）
4. 检查与通讯相关的软件信息：
 - 无线模式



- 地面端、天空端固件版本



5. SIYI FPV 应用版本



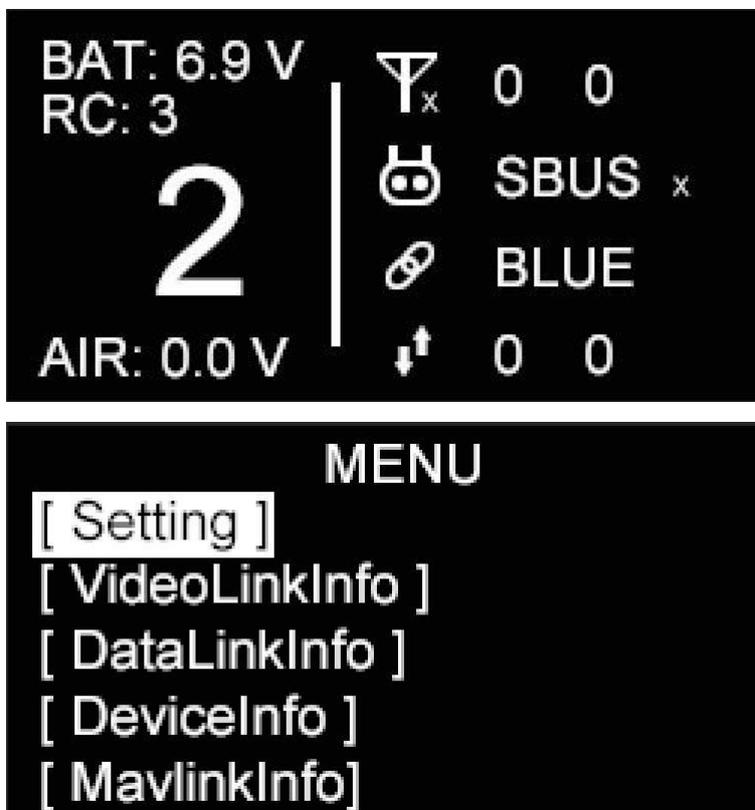
6. 检查与通讯相关的硬件配置

- 地面端天线类型、安装角度、使用角度（提供照片）
- 天空端天线类型、安装角度（提供照片）
- 天空端供电方式、供电电压？

7. 排查以上信息后如果未能解决问题，请提供接近极限距离状态下在 SIYI FPV 应用内打开所有 OSD 信息时的飞行测试录屏画面。

3 MENU 系统设置

HM30 链路支持通过地面端 OLED 显示屏设置参数。



注

本章节基于 HM30 地面端 v0.2.3 固件版本制作。

3.1 通用设置

HM30 链路的基础功能设置。



关于功能设置

Rec.No (Air Unit No.): 显示并选择当前对频的天空端编号

Bind: 将地面端与天空端对频

RC Mode (RC): 显示并选择地面端 RC 接口当前的遥控信号输入模式

Datalink Mode (Datalink): 显示并选择 HM30 链路当前的数传通讯接口

BAUD: HM30 链路数传通信波特率

AAT. BAUD: HM30 地面端数传接口与天线跟踪器通信波特率

Failsafe: 配合遥控器设置失控保护

RSSI CH: 指定 RSSI 数据的传输通道

Wireless Mode (Wireless): 选择链路无线模式

Video Mode (Video Out): 为 HM30 地面端指定一个视频输出接口

3.1.1 多天空端

多天空端功能支持在同一台地面端上保存多组天空端对频信息以及对应的通道设置数据。这样一来，每台天空端与地面端首次对频后，用户不再需要重新对频即可切换使用。



危险

禁止在飞行中设置此功能，否则会导致链路失控！

3.1.2 对频



请按照以下步骤将地面端和天空端进行对频：

1. 通过“上”“下”按键移动光标到对频按键“Bind”上并按下“选中”键；
2. 地面端状态指示灯进入红灯快闪状态，对频按键“Bind”变更为“Binding”；

3. 接着按下天空端对频按钮约两秒，天空端状态指示灯也会进入红灯快闪状态；

4. 此时请等待约五到十秒，等待 HM30 地面端状态指示灯变为蓝灯常亮，同时天空端状态指示灯也将变为绿灯常亮，表示对频成功。



危险

禁止在飞行中设置此功能，否则会导致链路失控！

3.1.3 遥控信号输入模式

HM30 地面端 RC 接口支持三种遥控信号输入模式：S. Bus、PPM 和 UART。



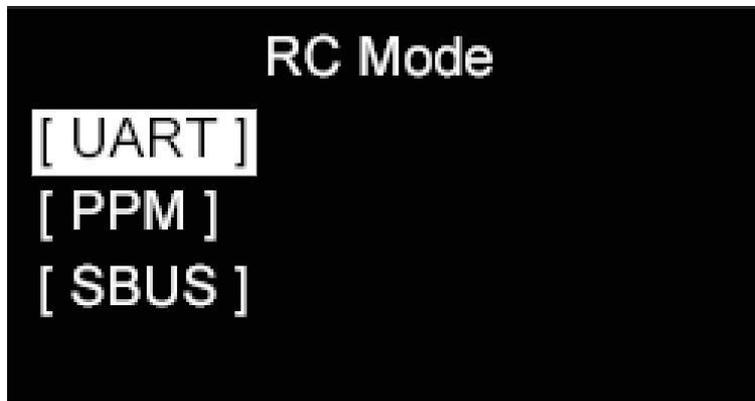
设置步骤

1. 通过“上”“下”按键将 OLED 显示屏上的光标移动到当前遥控信号输入模式上并点击“选中”按键；

2. 屏幕将跳出警告菜单“请不要在飞行中设置此项参数！”



3. 再次按下“选中”按键进入遥控信号输入模式子菜单；
4. 移动光标到所需要的模式；



5. 返回主菜单，若所选遥控信号输入模式后显示“X”图标，表示当前没有遥控信号输入；若显示“← →”图标，表示遥控信号正在通过所选模式输入。



危险

禁止在飞行中设置此功能，否则会导致链路失控！

3.1.4 数传连接模式

HM30 地面端支持通过蓝牙、Type-C 接口、UART 串口、UDP (LAN 网口和内置 WiFi) 等多种方式与地面站软件建立数传连接。



关于数传连接模式

Blue: 通过地面端内置蓝牙模块与地面站建立数传连接

Type-C: 通过地面端 Type-C 接口建立数传连接

UART: 通过地面端上 UART 接口建立数传连接

UDP: 通过地面端 LAN 网口或内置 WiFi 模块以 UDP 协议建立数传连接



注

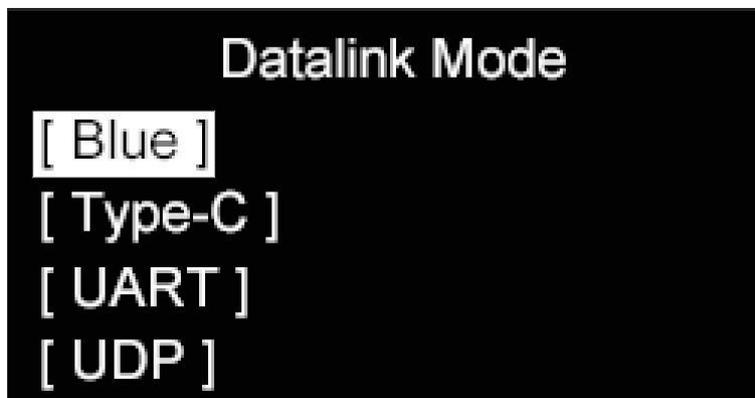
受元器件供应影响，HM30 地面端内置 WiFi 模块未来可能取消。

设置步骤

1. 通过“上”“下”按键将 OLED 显示屏上的光标移动到当前数传连接模式上并点击“选中”按键；
2. 屏幕将跳出警告菜单“请不要在飞行中设置此项参数！”



3. 再次按下“选中”按键进入数传输出模式子菜单；
4. 移动光标到所需要的模式，设置完成。



注

当数传连接方式设置为蓝牙、Type-C、UDP 时，HM30 地面端 UART 串口将只有数传下行数据以配合天线追踪器工作。



危险

禁止在飞行中设置此功能，否则会导致链路失控！

3.1.5 数传波特率

HM30 链路支持通过多种波特率通过 UART 串口与飞控和地面站软件建立数传通讯。可选波特率有：9600、38400、57600、115200、230400。



设置步骤

1. 通过“上”“下”按键将 OLED 显示屏上的光标移动到当前串口波特率上并点击“选中”按键；
2. 屏幕跳出警告菜单“请不要在飞行中设置此项参数！”



3. 再次按下“选中”按键进入数传波特率子菜单；
4. 移动光标到所需要的波特率。



危险

禁止在飞行中设置此功能，否则会导致链路失控！

3.1.6 天线追踪器波特率

HM30 地面端支持通过 57600 和 115200 波特率向天线追踪器（AAT）输出数据传输数据。



设置步骤

1. 通过“上”“下”按键将 OLED 显示屏上的光标移动到当前天线追踪器波特率上并点击“选中”按键；
2. 每次按下按键时，天线追踪器波特率会在 57600 和 115200 之间切换。



注

当链路数传模式在“UART”下时，天线追踪器波特率将无法设置。

3.1.7 失控保护

HM30 地面端支持在接入遥控信号时配合遥控器设置失控保护功能。



警告

地面端和天空端首次对频后，请务必设置好失控保护功能！

失控保护功能是指在地面端与天空端丢失连接时，天空端继续输出预设的通道值，以最大程度避免坠机。

设置步骤

1. 通过“上”“下”按键将 OLED 显示屏上的光标移动到菜单的第二页，接着移到失控保护设置选项后的按键“Set”上并按下“选中”按键；
2. 屏幕跳出警告菜单“请不要在飞行中设置此项参数！”和“请连接 HM30 地面端和遥控器”。



3. 再次按下“选中”按键后，HM30 地面端将读取当前遥控器输出信号的行程量并设置为失控后将输出的行程量。



禁止在飞行中设置此功能，否则会导致链路失控！



当 HM30 地面端未与天空端通信时，此项设置无法生效。

当 HM30 地面端未与遥控器连接时，此项设置无法生效。

3.1.8 RSSI 通道

HM30 链路支持自定义 RSSI 数据传输通道。



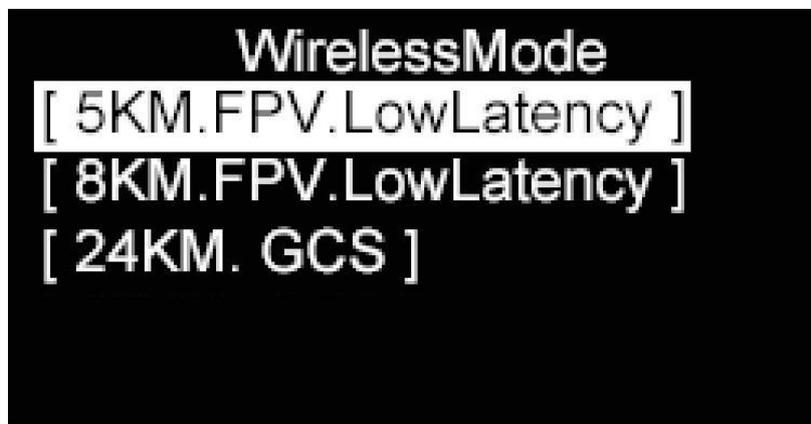
设置步骤

1. RSSI 通道后的值为“OFF”表示未指定 RSSI 数据通道，值为数字则该数字表示当前生效的 RSSI 数据通道；

2. 通过“上”“下”按键将 OLED 显示屏上的光标移动到“OFF”并按下“选中”按键以切换 RSSI 数据通道（可选范围为 HM30 链路支持的第 5 至第 16 通讯通道）。

3.1.9 无线模式

思翼链路支持切换无线模式配合不同类型、不同增益的天线达到最好的通信表现。



关于无线模式

5KM.FPV.LowLatency: 5 千米低延时 FPV 飞行模式

8KM.FPV.LowLatency: 8 千米低延时 FPV 飞行模式

15KM.GCS: 15 千米地面站远航模式

24KM.GCS: 24 千米地面站远航模式

设置步骤

1. 通过“上”“下”按键将 OLED 显示屏上的光标移动到菜单的第二页，接着移到无线模式选项后当前无线模式上并按下“选中”按键；

2. 屏幕跳出警告菜单“请不要在飞行中设置此项参数！”



3. 再次按下“选中”按键进入无线模式子菜单；

4. 选择所需要的无线模式并按下“选中”按键则设置成功。



危险

禁止在飞行中设置此功能，否则会导致链路失控！



注

设置此功能前请仔细参考本说明书的第 2.2 章节“提升通讯距离与视频流畅性重要说明”。

3.2 视频输出

HM30 地面端支持通过内置 WiFi 模块、Type-C 接口连接无线网卡和 LAN 以太网口等多种方式输出视频流。



关于视频输出模式

WiFi：通过地面端内置的 WiFi 模块输出视频

Type-C WiFi：地面端 Type-C 接入无线网卡后通过该无线网卡输出视频



注

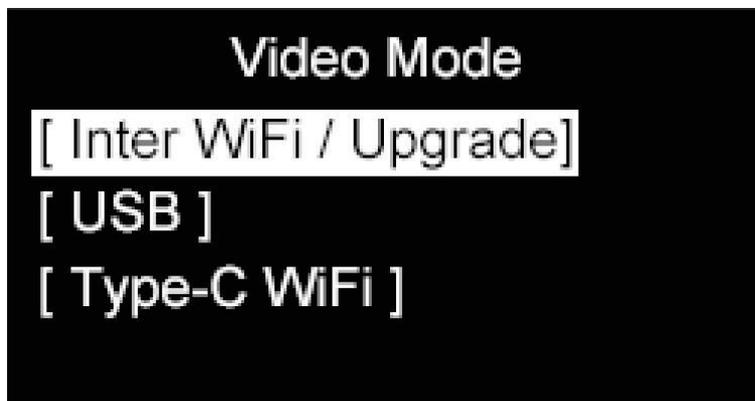
受元器件供应影响，HM30 地面端内置 WiFi 模块未来可能取消。

设置步骤

1. 通过“上”“下”按键将 OLED 显示屏上的光标移动到当前视频输出模式上并点击“选中”按键；
2. 屏幕跳出警告菜单“请不要在飞行中设置此项参数！”；



3. 按下“选中”按键进入视频输出模式子菜单；
4. 移动光标到所需要的视频输出模式并选中，则设置完成。



注

更多关于视频输出的使用介绍，请参考本说明书的第六章节“图传”。

3.3 图传链路状态

实时显示 HM30 图传链路工作状态。

```
VIDEO INFO 1 / 2
CH: 104      Signal: 0
RSSI: 0      Ntime: 0
UpB: 0.0     DownB: 0.0
UPData:      0.0 KB
DownData:    0.0 KB
```

关于图传链路信息

CH: 当前工作频率下图传链路的通信信道

Signal: 图传链路信号质量（单位：百分比，0 ~ 100）

RSSI: 图传链路信号质量（单位：dBm）

Ntime: 图传链路通信延时（失控时，该延时时间会不断累积）

Up B: 图传链路上行带宽

Down B: 图传链路下行带宽

Up Data: 图传链路上行数据量

Down Data: 图传链路下行数据量

3.4 数传链路信息

实时显示 HM30 数传链路工作状态。

```
          DATALINK INFO
Freq:          3
ValidPack:    3
PackRate:     3
DataUp:       0
DataDown:     0
```

关于数传链路信息

Frequency: 数传链路当前工作频率下的工作频点

Valid Pack: 数传链路有效包

Pack Rate: 数传链路有效包率

Data Up: 数传链路上行数据量

Data Down: 数传链路当前下行数据量

3.5 设备信息

显示系统的主要出厂信息。

```
          DEVICE INFO    1 / 2
HardID: 6A02259766
FirmwareVer: 0.1.7
SkyFirmwareVer: 0.0.0
VideoVer: 0.2.2
SkyVideoVer: 0.0.0
```



DEVICE INFO 2 / 2
LoaderVer: 0.1.0

关于设备信息

Hardware ID: 设备 ID (唯一识别码)

GU FW: 地面端固件版本

AU FW: 天空端固件版本

GU FPV: 地面端图传固件版本

AU FPV: 天空端图传固件版本

Boot Loader: 地面端引导程序版本

3.6 Mavlink 信息

仅供参考

3.7 多机互联

该功能菜单下可以设置“一机双控”功能的详细工作方式。

关于多机互联

功能类型：切换功能类型为“一机双控”，同时切换当前地面端为“主机”或“副机”。

对频：设置好功能类型后，将主机和副机轮流与同一个天空端对频。

控制开关：定义一个按键或开关，以在一机双控模式下在主机和副机之间切换特定通道的控制权。

控制通道：在一机双控模式下定义主机的通道映射并分配指定通道的控制权给副机。

一机双控

“一机双控”功能是针对双操作员场景开发，支持最多两台地面端同时与同一台天空端建立链路，一台可用来操控无人机的飞行姿态，另一台则用来操控云台相机、光电吊舱等负载设备。双控模式下，两台地面端可同时获取同一个相机来源的画面，也可以分别显示不同相机来源的画面。

使用步骤

1. 准备好两台地面端双控版本，进入“MENU”菜单



2. 寻找到“MultiConnection”选项并进入
3. 将“TYpe”更改为“ON”模式



4. 依次将主机和副机与天空端对频；
5. 一机双控功能设置完成。



注

一机双控功能的工作方式与无线教练机功能相似。用户也可以使用该功能进行教育培训等领域的相关应用。



危险

一机双控模式下，当主机失控时，副机也会失控！

3.8 天空端 PWM 设置

为天空端 PWM 接口的五个通道以及天空端网口的两个通道匹配对应的链路通讯通道。

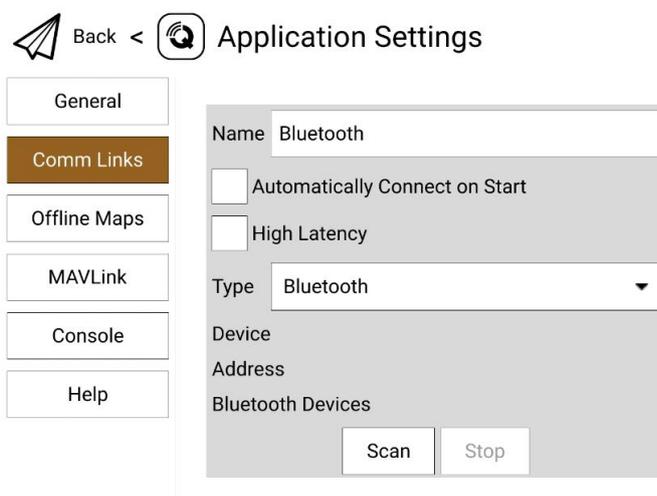
4 数传

数传功能是绝大部分思翼链路产品的核心功能之一。思翼链路支持通过多种软硬件接口与不同的地面站软件通信。

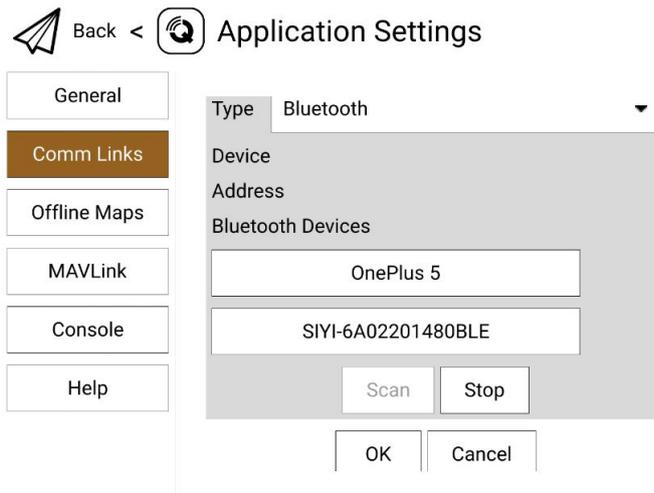
4.1 通过蓝牙与地面站软件通信

4.1.1 QGroundControl

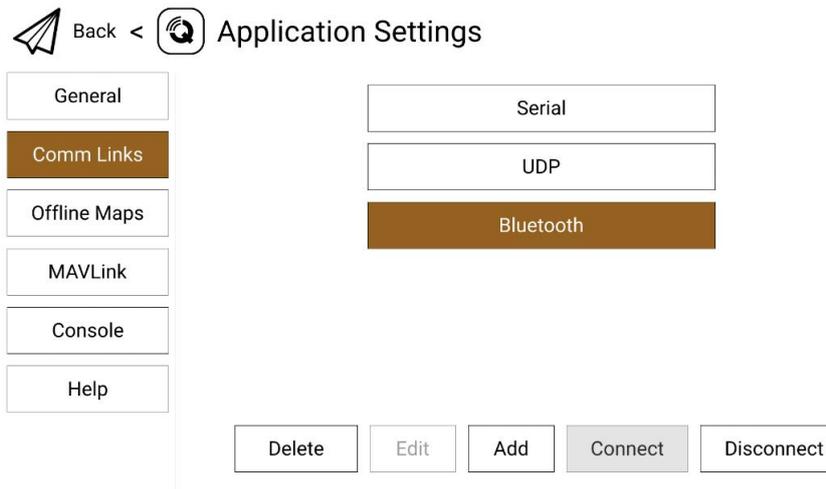
1. 将数传连接方式设置为“蓝牙”，将波特率设置为与飞控数传串口一致。
2. 进入安卓系统设置菜单，打开蓝牙设置，搜索名称“SIYI 68*****”的蓝牙设备，并进行配对连接。
3. 运行 QGC 地面站软件，进入 QGC 的应用设置“Application Settings”菜单，点击“Comm Links”并增加“Add”一个新的连接方式，命名为“Bluetooth”。



4. 将连接类型“Type”选为“Bluetooth”，然后点击搜索“Scan”。



5. 选中名称为“SIYI-xxxxxxx”的蓝牙设备, 然后点击“OK”回到 Comm Links 菜单。



6. 选择设置好的“Bluetooth”连接方式并点击“Connect”，QGC 地面站顶部进度条有变化即说明遥控器与地面站的数传通信已经进入自动连接的过程，连接完成后即可正常通信。



注

在 QGC 中第一次增加连接方式并设置时，请不要勾选开机自动连接 “Automatically Connect on Start” 选项。可以等确认数传可以成功连接后再勾选。

4.1.2 Mission Planner

1. 将数传连接方式设置为“蓝牙”，将波特率设置为与飞控数传串口一致。
2. 运行 Mission Planner 地面站，选择对应端口（COM-xx 蓝牙链接上的标准串行）及波特率，最后点击连接。



3. 耐心等待建立连接。



4.2 通过 UDP 经过地面端 LAN 口与 Windows 地面站通信

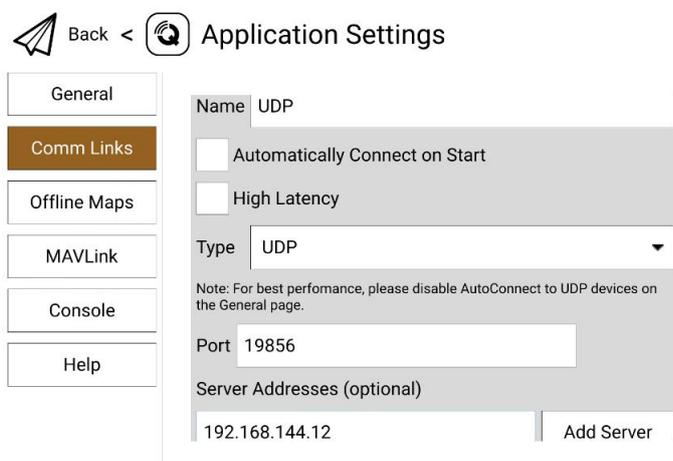
4.2.1 QGroundControl

1. 将数传连接方式设置为“UDP”，将波特率设置为与飞控数传串口一致；
2. 用思翼网口转 RJ45 连接线连接地面端网口和 Windows 设备的 RJ45 网口（如果设备没有 RJ45 网口，推荐配合使用 RJ45 到 USB 转接头）。
3. 修改电脑的以太网设置与思翼链路一致且 IP 地址不相冲突。

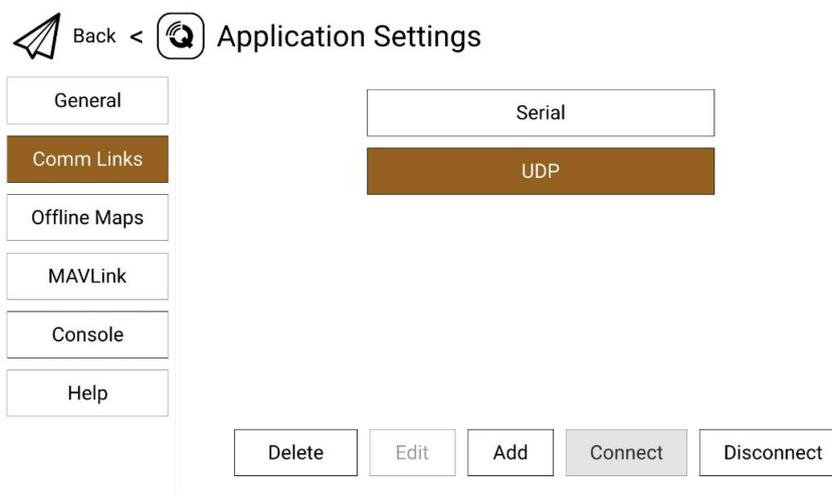
例如：IP 地址：192.168.144.30



4. 运行 QGC 地面站软件，进入 QGC 的应用设置 “Application Settings” 菜单，点击 “Comm Links” 并增加 “Add” 一个新的连接方式。



5. 命名为 “UDP”，将连接类型 “Type” 选为 “UDP”，接口 “Port” 设置为 “19856”，服务器地址 “Server Addresses” 输入 “192.168.144.12” 并增加该服务器 “Add Server”，然后点击 “OK” 回到 “Comm Links” 菜单。



6. 选择设置好的“UDP”连接方式并点击“Connect”，连接成功。



在 QGC 中第一次增加连接方式并设置时，请不要勾选开机自动连接“Automatically Connect on Start”选项。可以等确认数传可以成功连接后再勾选。

4.2.2 Mission Planner

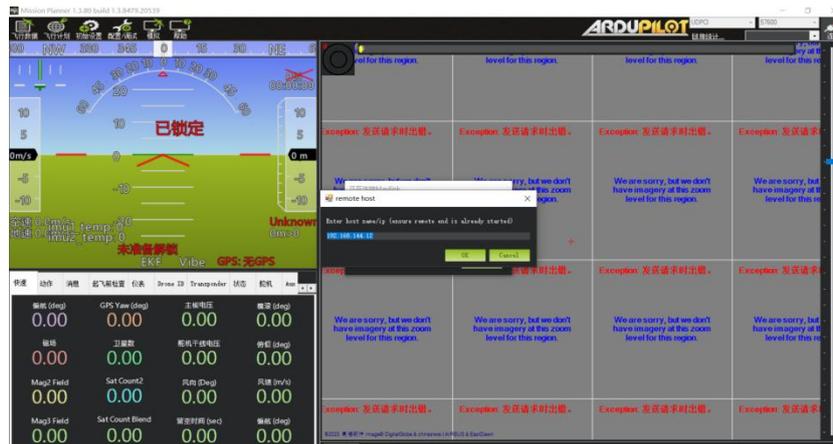
1. 将数传连接方式设置为“UDP”，将波特率设置为与飞控数传串口一致。
2. 用思翼网口转 RJ45 连接线连接地面端网口和 Windows 设备的 RJ45 网口（如果设备没有 RJ45 网口，推荐配合使用 RJ45 到 USB 转接头）。
3. 修改电脑的以太网设置与思翼链路一致且 IP 地址不相冲突。

例如：IP 地址：192.168.144.30



4. 运行 Mission Planner 地面站软件，选择对应端口（UDPC1）及波特率，接口“Port”设置为“19856”，服务器地址“Server Addresses”输入“192.168.144.12”，最后点击连接即可。





5. 耐心等待连接即可。



注

使用此数传连接方式，地面端图传固件版本需要升级到 0.2.6 及以上版本。

4.3 通过 UART 串口输出数传到天线追踪器

HM30 地面端上的 UART 串口可以直接连接天线追踪器 (AAT)。

使用步骤

1. 进入“功能设置”菜单，将数传连接方式设置为“UART”，并设置好飞控对应的波特率。
2. 根据接口定义图将地面端 UART 串口内的 TX 引脚连接至天线追踪器 AAT 的 RX 引脚，将地面端 RX 引脚连接至 AAT 的 TX 引脚，地面端 GND 连接 ATT 的 GND。
3. 连接成功。

注

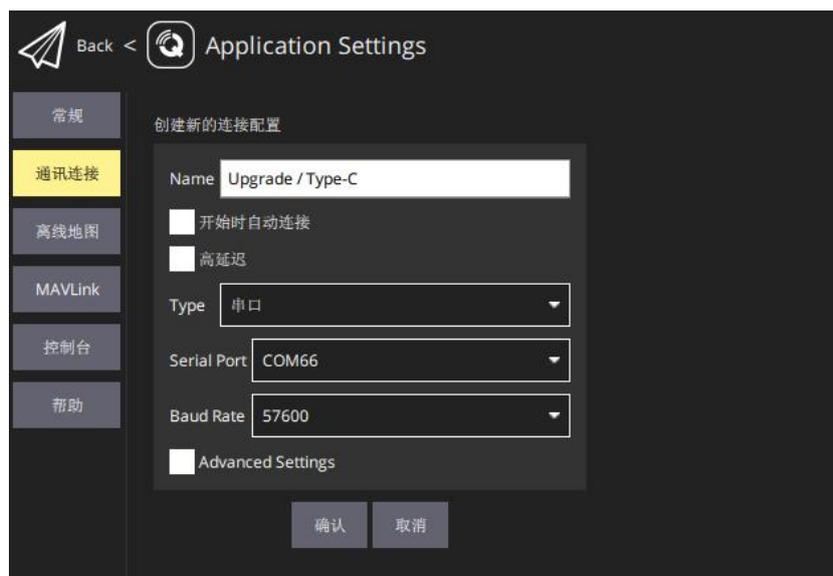
不同厂家的天线追踪器设备操作逻辑会有所不同，当天线追踪器和 HM30 地面端通过蓝牙配对时请忽略此步操作。

当数传连接方式设置为蓝牙、UDP、Type-C 时，HM30 地面端 UART 串口仍然有下行链路数据可以作为 AAT 功能使用。

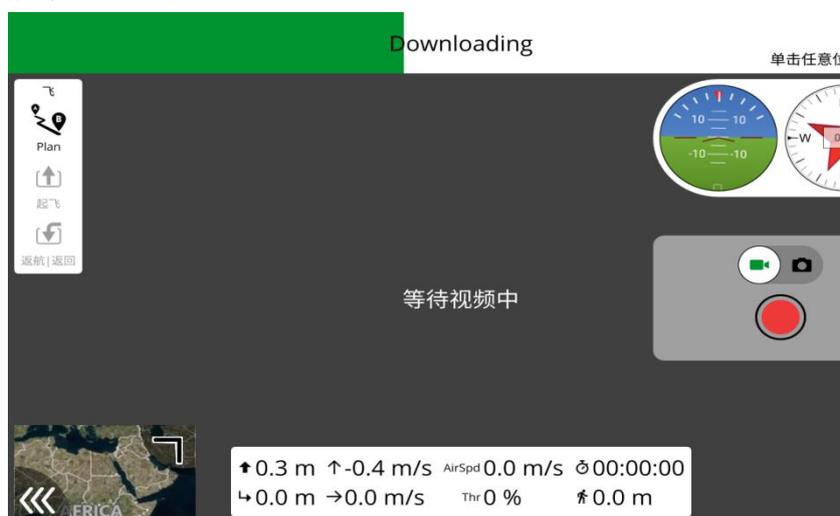
4.4 通过地面端 Type-C 接口与 Windows 地面站建立数传连接

4.4.1 QGroundControl

1. 将数传连接方式设置为“Type-C”，并设置好飞控数传串口对应的波特率。
2. 把地面端 Type-C 口和 Windows 设备 USB 接口连接起来，Windows 设备会将地面端识别为 COM 设备。
3. 打开 QGC 地面站软件，进入 QGC 的应用设置“Application Settings”菜单，点击“Comm Links”并增加“Add”一个新的连接方式，命名为“Type-C”。



4. 将连接类型“Type”选为“Serial”，选择对应端口及波特率。
5. 选择设置好的“Type-C”连接方式并点击“Connect”，QGC 地面站顶部进度条有变化即说明思翼链路与地面站的数传通信已经进入自动连接的过程，连接完成后即可正常通信。



注

在 QGC 中第一次增加连接方式并设置时，请不要勾选开机自动连接“Automatically Connect on Start”选项。可以等确认数传可以成功连接后再勾选。

如无法识别 COM 设备，请打开“计算机-管理-设备管理器”查看是否出现有驱动设备异常。如有异常，请下载相关驱动解决。

4.4.2 Mission Planner

1. 将数传连接方式设置为“Type-C”，并设置好飞控数传串口对应的波特率；
2. 把地面端 Type-C 口和 Windows 设备 USB 接口连接起来，Windows 设备会将地面端识别为 COM 设备；
3. 运行 Mission Planner 地面站软件，选择对应端口及波特率，最后点击连接即可；



4. 耐心等待连接即可。





注

如无法识别 COM 设备，请打开“计算机-管理-设备管理器”查看是否出现有驱动设备异常。如有异常，请下载相关驱动解决。

4.5 数传无法连接的解决方法

地面端与天空端正常通信状态下，若无法成功建立与地面站软件的数传连接，请依次按照以下步骤进行排查：

1. 首先确保天空端是否已经通过正确的数传线与您的飞控连接。
2. 如果是使用 DIY 数传线连接天空端和您的飞控，请检查
 - 线序是否正确？
 - 飞控和天空端数传串口里的 TX、RX 引脚是否交叉连接？
3. 进入“数传链路信息”菜单检查各项数值来判断飞控和天空端是否正常通信。正常通信时“数传下行”会大于 0。若数值为 0 请返回第 1、2 步检查连接线。
4. 进入“数传设置”菜单检查数传连接方式是否设置正确？
5. 若是 PX4 / ArduPilot 开源飞控或自定义飞控，波特率设置是否正确？
6. 进入飞控地面站软件检查数传连接方式是否设置正确。
7. 如果是 PX4 / ArduPilot 开源飞控或自定义飞控，尝试切换连接数传线到 TELEM 1 或 TELEM 2 口。
8. 地面端和天空端是否均是最新固件？



注

若您已经通过上述步骤自行排查仍未定位问题,请立即联系您的代理商或直接联系思翼科技排查解决问题。

4.6 数传 SDK 通讯协议

思翼链路产品也支持通过 SDK 获取通讯协议以支持客户将链路接入自己的网络与地面站。

4.6.1 协议格式说明

字段	索引	字节大小	内容说明
STX	0	2	0x5566 为起始标志
CTRL	2	1	0: need_ack 当前数据包是否需要 ack 1: ack_pack 此包是否为 ack 包 2-7: 预留
Data_len	3	2	数据域字节长度 低字节在前
SEQ	5	2	帧的序列,范围(0~65535) 低字节在前
CMD_ID	7	1	命令 ID
DATA	8	Data_len	数据
CRC16		2	整个数据包的 CRC16 校验 低字节在前

4.6.2 通讯命令

请求硬件 ID

CMD_ID:0x40-----请求硬件 ID			
send 数据格式			
序号	数据类型	数据名	数据说明
ACK 数据格式			
	uint8_t	hardware_id[12]	硬件 ID 字符串 (10 位数)

eg:

发送 (HEX) : 55 66 01 00 00 00 00 40 81 9c

回复 (HEX) : 55 66 02 0c 00 09 00 40 36 38 30 31 31 33 30 31 31 31
00 00 7b 8b

请求系统设置

CMD_ID:0x16-----请求系统设置			
send 数据格式 (10Hz)			
序号	数据类型	数据名	数据说明
ACK 数据格式			
	uint8_t	match	对频命令值 0: 开始对频 1、2: 对频中 3: 完成对频
	uint8_t	baud_type	数传波特率值 0: BAUD_4800 1: BAUD_9600 2: BAUD_38400 3: BAUD_57600 4: BAUD_76800 5: BAUD_115200 6: BAUD_230400
	uint8_t	joy_type	摇杆类型值 0: 日本手 (Mode 1) 1: 美国手 (Mode 2) 2: 中国手 (Mode 3) 4: 自定义
	uint8_t	rc_bat	遥控器电量*10V

发送系统设置命令到地面端

CMD_ID:0x17-----发送系统设置命令到地面端			
send 数据格式			
序号	数据类型	数据名	数据说明
	uint8_t	match	对频命令值 1: 开启对频 0: 关闭对频 此项被设置为 1, 未被设置为 0
	uint8_t	baud_type	数传波特率值 0: BAUD_4800 1: BAUD_9600 2: BAUD_38400 3: BAUD_57600 4: BAUD_76800 5: BAUD_115200 6: BAUD_230400
	uint8_t	joy_type	摇杆类型值 0: 日本手 (Mode 1) 1: 美国手 (Mode 2) 2: 中国手 (Mode 3) 4: 自定义
	uint8_t	reserved	
ACK 数据格式			
	int8_t	sta	1: 设置正确 负数: 设置错误

请求通道数据

CMD_ID: 0x42-----请求通道数据			
send 数据格式			
序号	数据类型	数据名	数据说明
	uint8_t	freq	输出频率 0 : 关闭发送 1: 2 Hz 2: 4 Hz 3: 5 Hz 4: 10 Hz 5: 20 Hz 6: 50 Hz 7: 100 Hz
ACK 数据格式			
1	int16_t	CH1	每个通道两个字节 (默认 1050~1950)
2	int16_t	CH2	
3	int16_t	CH3	
.....	int16_t	
16	int16_t	CH16	

注:

打开通道数据输出之后, 会影响数传数据传输, 因为通道数据走的是数传接口

eg:

发送 (HEX) :

55 66 01 01 00 00 00 42 02 B5 C0 (4 Hz) *需要连续发送三次

55 66 01 01 00 00 00 42 00 F7 E0 (关闭) *需要连续发送三次

回复 (HEX) (2HZ) :

55 66 00 20 00 99 00 42 DC 05 DC 00 DC 05 DC 05 DC 05 DC 05 DC
05 DC 05 DC 05 DC 05 1A 04 DC 05 DC 05 1A 04 1A 04 FF 88

请求数传链路信息

CMD_ID: 0x43-----请求数传链路信息			
send 数据格式			
序号	数据类型	数据名	数据说明
ACK 数据格式			
	uint16_t	freq	频率
	uint8_t	pack_loss_rate	丢包率
	uint16_t	real_pack	有效包
	uint16_t	real_pack_rate	有效包率
	uint32_t	data_up	数传上行每秒数据量 byte/s
	uint32_t	data_down	数传下行每秒数据量 byte/s

eg:

发送 (HEX) : 55 66 01 00 00 00 00 43 e2 ac

回复 (HEX) : 55 66 02 0F 00 01 00 43 02 00 00 02 00 02 00 00 00 00
00 00 00 00 00 2E 5C

请求图传链路信息

CMD_ID: 0x44-----请求图传链路信息			
send 数据格式			
序号	数据类型	数据名	数据说明
ACK 数据格式			
	int32_t	signal	信号的百分比
	int32_t	inactive_time	--
	int32_t	upstream	上行数据量 byte
	int32_t	downstream	下行数据量 byte
	int32_t	txbandwidth	上行带宽 (txbandwidth /1000 Mbps)
	int32_t	rxbandwidth	下行带宽 (rxbandwidth /1000 Mbps)
	int32_t	rssi	信号的实际值 dBm
	int32_t	freq	当前频率 Mhz
	int32_t	channel	当前信道

eg:

发送 (HEX) : 55 66 01 00 00 00 00 44 05 dc

回复 (HEX) : 55 66 02 24 00 02 00 44 00 A4 15 00 00 6C 00 00 00 2C D9

请求所有通道映射

CMD_ID: 0x48-----请求所有通道映射			
send 数据格式			
序号	数据类型	数据名	数据说明
ACK 数据格式			
1	uint8_t	CH1_type	映射物理通道类型 0 - 摇杆、波轮等通道 1 - 按键 等通道
1	uint8_t	CH1_entity_id	物理通道的 ID
2	uint8_t	CH2_type	映射物理通道类型 0 - 摇杆、波轮等通道 1 - 按键 等通道
2	uint8_t	CH2_entity_id	物理通道的 ID
3	uint8_t	CH3_type	映射物理通道类型 0 - 摇杆、波轮等通道 1 - 按键 等通道
3	uint8_t	CH3_entity_id	物理通道的 ID
4	uint8_t	CH4_type	映射物理通道类型 0 - 摇杆、波轮等通道 1 - 按键 等通道
4	uint8_t	CH4_entity_id	物理通道的 ID
.....	uint8_t	

eg:

发送 (HEX) : 55 66 01 00 00 00 00 48 89 1d

回复 (HEX) : 55 66 02 20 00 16 00 48 00 00 00 01 00 02 00 03 05 00
05 01 05 02 01 00 01 01 01 02 01 03 00 04 00 05 02 01 02 00 03 00 C1 28

请求指定通道映射

CMD_ID: 0x49-----请求通道映射			
send 数据格式			
序号	数据类型	数据名	数据说明
	uint8_t	rc_ch	RC 通道 (1 - 16)
ACK 数据格式			
	uint8_t	rc_ch	RC 通道 (1 - 16)
	uint8	type	映射物理通道类型 0 - 摇杆、波轮等通道 1 - 按键 等通道
	uint8_t	entity_id	物理通道的 ID

eg:

发送 (HEX) : 55 66 01 01 00 00 00 49 02 4F 1C

回复 (HEX) : 55 66 02 03 00 17 00 49 02 00 01 33 9F

MK15 手持地面站

类别	Type	entity_id	物理开关定义
摇杆	0	0	J1
	0	1	J2
	0	2	J3
	0	3	J4
拨轮	0	4	LD
	0	5	RD
3 档开关	5	0	SA
	5	1	SB
	5	2	SC
按键	1	0	A
	1	1	B
	1	2	C
	1	3	D

虚拟通道	2	0	
没有映射任何实体通道	3	0	NULL

MK32 手持地面站

类别	Type	entity_id	物理开关定义
摇杆	0	0	J1
	0	1	J2
	0	2	J3
	0	3	J4
拨轮	0	4	LD1
	0	5	RD1
	0	6	LD2
	0	7	RD2
3 档开关	5	0	SA
	5	1	SB
	5	2	SC
	5	3	SD
	5	4	SE
	5	5	SF
按键	1	0	S1
	1	1	S2
虚拟通道	2	0	
没有映射任何实体通道	3	0	NULL

注：

此命令仅支持 MK32 和 MK15 手持地面站。

设置通道映射

CMD_ID: 0x4A ----- 设置通道映射			
send 数据格式			
序号	数据类型	数据名	数据说明
	uint8_t	rc_ch	RC 通道 (1 - 16)
	uint8	type	映射物理通道类型 0 - 摇杆、波轮等通道 1 - 按键 等通道
	uint8_t	entity_id	物理通道的 ID
ACK 数据格式			
	uint8_t	rc_ch	RC 通道 (1 - 16)
	int8_t	sta	1: OK 负数: 错误代码

eg:

发送 (HEX) : 55 66 01 03 00 00 00 4A 02 00 00 4F EB

回复 (HEX) : 55 66 02 02 00 18 00 4A 02 01 4C C3

注:

此命令仅支持 MK32 和 MK15 手持地面站。

请求所有通道反向

CMD_ID: 0x4B ----- 请求所有通道反向			
send 数据格式			
序号	数据类型	数据名	数据说明
ACK 数据格式			
1	int8_t	CH1_reverse	RC 通道 1 反向 (1 正向, -1 反向)
2	int8_t	CH2_reverse	RC 通道 2 反向 (1 正向, -1 反向)
3	int8_t	CH3_reverse	RC 通道 3 反向 (1 正向, -1 反向)
4	int8_t	CH4_reverse	RC 通道 4 反向 (1 正向, -1 反向)
5	int8_t	CH5_reverse	RC 通道 5 反向 (1 正向, -1 反向)
.....	int8_t	

eg:

发送 (HEX) : 55 66 01 00 00 00 00 4B EA 2D

回复 (HEX) : 55 66 02 10 00 19 00 4B 01 FF 01 01 01 01 01 01 01 01 01 01 01 01 01 D1 F9

注:

此命令仅支持 MK32 和 MK15 手持地面站。

获取通道反向

CMD_ID: 0x4C-----获取通道反向			
send 数据格式			
序号	数据类型	数据名	数据说明
	uint8_t	rc_ch	RC 通道 (1 - 16)
ACK 数据格式			
	uint8_t	rc_ch	RC 通道 (1 - 16)
	int8_t	reverse	反向 1: 正向 -1: 反向

eg:

发送 (HEX) : 55 66 01 01 00 00 00 4C 02 BA E3

回复 (HEX) : 55 66 02 02 00 1C 00 4C 02 FF 3B F6

注:

此命令仅支持 MK32 和 MK15 手持地面站。

设置通道反向

CMD_ID: 0x4D-----设置通道反向			
send 数据格式			
序号	数据类型	数据名	数据说明
	uint8_t	rc_ch	RC 通道 (1-16)
	int8_t	reverse	反向 1: 正向 -1: 反向

eg:

发送 (HEX) : 55 66 01 02 00 00 00 4D 02 FF 0F 86

回复 (HEX) : 55 66 02 02 00 1D 00 4D 02 01 8B 65

注:

此命令仅支持 MK32 和 MK15 手持地面站。

请求固件版本号

CMD_ID: 0x47-----请求固件版本号			
send 数据格式			
序号	数据类型	数据名	数据说明
ACK 数据格式			
	uint32_t	rc_version	遥控器固件版本号
	uint32_t	rf_version	天空端固件版本号
	uint32_t	ground_version	遥控器图传固件版本号
	uint32_t	sky_version	天空端图传固件版本号

注:

获取的版本号为四个字节 16 进制，首字节在低位，尾字节在高位。首字节为产品 ID，其余三个字节为版本号，例如 0x00 0x03 0x05 0x68，产品 ID 为 0x68，版本号为 5.3.0，其他版本号同理。

eg:

发送 (HEX) : 55 66 01 00 00 00 00 47 66 ec

回复 (HEX) : 55 66 02 10 00 02 00 47 00 03 05 68 07 02 05 69 02 02
00 56 02 02 00 56 6d 21

4.6.3 通讯接口

思翼链路数传 SDK 共支持四种接口，需在“思翼遥控”应用切换选择。

1) UART 串口

串口名: /dev/ttyHS0

波特率: 115200

2) USB 串口 (USB 转串口) (波特率与数传波特率一致)

3) 蓝牙

4) MK15 地面端 Upgrade 升级口 / MK32 地面端 Type-C 升级口 / HM30 地面端 Type-C 升级口 (实际为基于 USB 接口的虚拟串口)

4.6.4 SDK CRC16 校验代码

```

const uint16_t crc16_tab[256];

/*****
CRC16 Coding & Decoding  $G(X) = X^{16} + X^{12} + X^5 + 1$ 
*****/

uint16_t CRC16_cal(uint8_t *ptr, uint32_t len, uint16_t crc_init)
{
    uint16_t crc,   oldcrc16;
    uint8_t  temp;

    crc = crc_init;

    while (len--!=0)
    {
        temp=(crc>>8)&0xff;

        oldcrc16=crc16_tab[*ptr^temp];

        crc=(crc<<8)^oldcrc16;

        ptr++;

    }

    //crc=~crc;    //??

    return(crc);
}

```

```
    }

    uint8_t crc_check_16bites(uint8_t* pbuf, uint32_t len, uint32_t*
p_result)
    {
        uint16_t crc_result = 0;
        crc_result= CRC16_cal(pbuf, len, 0);
        *p_result = crc_result;

        return 2;
    }

    const uint16_t crc16_tab[256]=
{0x0,0x1021,0x2042,0x3063,0x4084,0x50a5,0x60c6,0x70e7,
    0x8108,0x9129,0xa14a,0xb16b,0xc18c,0xd1ad,0xe1ce,0xf1ef,
    0x1231,0x210,0x3273,0x2252,0x52b5,0x4294,0x72f7,0x62d6,
    0x9339,0x8318,0xb37b,0xa35a,0xd3bd,0xc39c,0xf3ff,0xe3de,
    0x2462,0x3443,0x420,0x1401,0x64e6,0x74c7,0x44a4,0x5485,
    0xa56a,0xb54b,0x8528,0x9509,0xe5ee,0xf5cf,0xc5ac,0xd58d,
    0x3653,0x2672,0x1611,0x630,0x76d7,0x66f6,0x5695,0x46b4,
    0xb75b,0xa77a,0x9719,0x8738,0xf7df,0xe7fe,0xd79d,0xc7bc,
    0x48c4,0x58e5,0x6886,0x78a7,0x840,0x1861,0x2802,0x3823,
    0xc9cc,0xd9ed,0xe98e,0xf9af,0x8948,0x9969,0xa90a,0xb92b,
```

0x5af5, 0x4ad4, 0x7ab7, 0x6a96, 0x1a71, 0xa50, 0x3a33, 0x2a12,
0xdbfd, 0xcbdc, 0xfbbf, 0xeb9e, 0x9b79, 0x8b58, 0xbb3b, 0xab1a,
0x6ca6, 0x7c87, 0x4ce4, 0x5cc5, 0x2c22, 0x3c03, 0xc60, 0x1c41,
0xeda6, 0xfd8f, 0xcdec, 0xddcd, 0xad2a, 0xbd0b, 0x8d68, 0x9d49,
0x7e97, 0x6eb6, 0x5ed5, 0x4ef4, 0x3e13, 0x2e32, 0x1e51, 0xe70,
0xff9f, 0xefbe, 0xdfdd, 0xcffc, 0xbf1b, 0xaf3a, 0x9f59, 0x8f78,
0x9188, 0x81a9, 0xb1ca, 0xa1eb, 0xd10c, 0xc12d, 0xf14e, 0xe16f,
0x1080, 0xa1, 0x30c2, 0x20e3, 0x5004, 0x4025, 0x7046, 0x6067,
0x83b9, 0x9398, 0xa3fb, 0xb3da, 0xc33d, 0xd31c, 0xe37f, 0xf35e,
0x2b1, 0x1290, 0x22f3, 0x32d2, 0x4235, 0x5214, 0x6277, 0x7256,
0xb5ea, 0xa5cb, 0x95a8, 0x8589, 0xf56e, 0xe54f, 0xd52c, 0xc50d,
0x34e2, 0x24c3, 0x14a0, 0x481, 0x7466, 0x6447, 0x5424, 0x4405,
0xa7db, 0xb7fa, 0x8799, 0x97b8, 0xe75f, 0xf77e, 0xc71d, 0xd73c,
0x26d3, 0x36f2, 0x691, 0x16b0, 0x6657, 0x7676, 0x4615, 0x5634,
0xd94c, 0xc96d, 0xf90e, 0xe92f, 0x99c8, 0x89e9, 0xb98a, 0xa9ab,
0x5844, 0x4865, 0x7806, 0x6827, 0x18c0, 0x8e1, 0x3882, 0x28a3,
0xcb7d, 0xdb5c, 0xeb3f, 0xfb1e, 0x8bf9, 0x9bd8, 0xabbb, 0xbb9a,
0x4a75, 0x5a54, 0x6a37, 0x7a16, 0xaf1, 0x1ad0, 0x2ab3, 0x3a92,
0xfd2e, 0xed0f, 0xdd6c, 0xcd4d, 0xbdaa, 0xad8b, 0x9de8, 0x8dc9,
0x7c26, 0x6c07, 0x5c64, 0x4c45, 0x3ca2, 0x2c83, 0x1ce0, 0xcc1,
0xef1f, 0xff3e, 0xcf5d, 0xdf7c, 0xaf9b, 0xbfba, 0x8fd9, 0x9ff8,
0x6e17, 0x7e36, 0x4e55, 0x5e74, 0x2e93, 0x3eb2, 0xed1, 0x1ef0
};

5 “SIYI FPV” 应用

“SIYI FPV” 是思翼科技自主开发，用来支持多款思翼设备进行图传/相机参数配置、图传显示、链路信息实时追踪等功能的安卓应用软件。



注

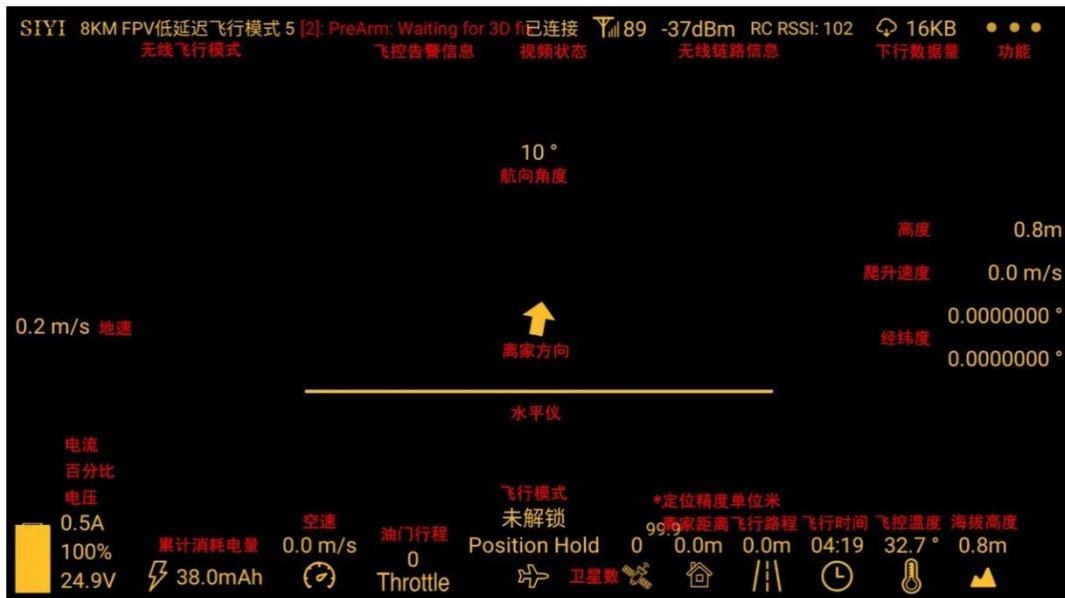
本说明书基于“SIYI FPV”应用 v2.5.15.691 版本编写。

“SIYI FPV”应用可从思翼官网下载页面获得。

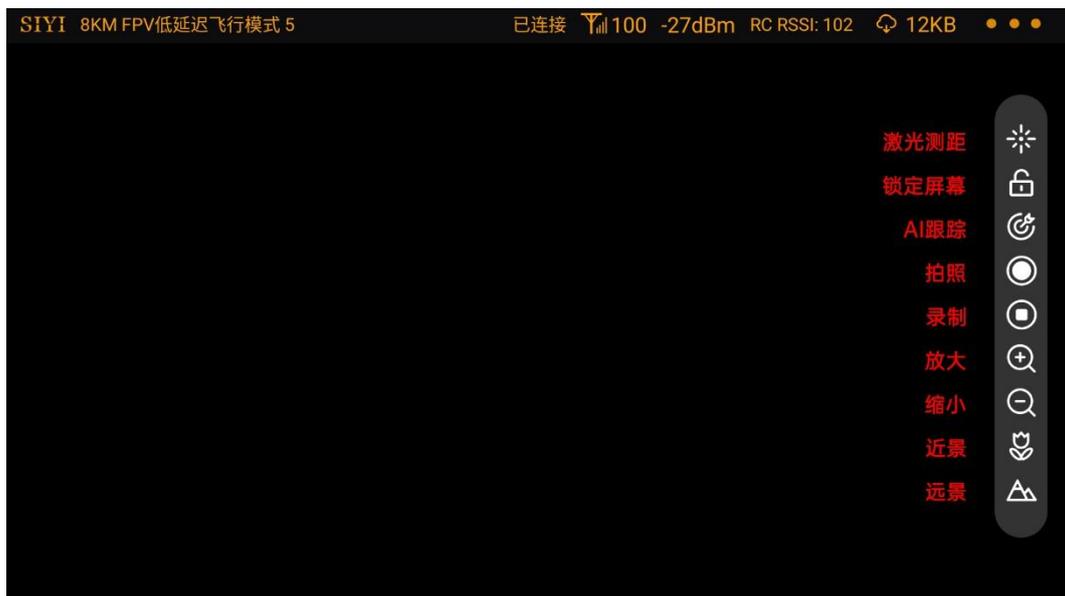
“SIYI FPV”应用支持的思翼产品

- ZT6 迷你双光吊舱
- 思翼 AI 跟踪模块
- ZT30 四光吊舱
- ZR30 4K AI 180 倍混合变焦吊舱
- A2 mini 超广角 FPV 云台
- MK32 工业级手持地面站
- A8 mini AI 迷你变焦云台相机
- ZR10 2K 30 倍混合变焦吊舱
- R1M 高清卡录 FPV 摄像头
- 天空端卡录 HDMI 输入模块
- HM30 全高清无线数字图传
- MK15 迷你高清手持地面站

“SIYI FPV” 应用 OSD 信息定义



“SIYI FPV” 相机功能图标定义



5.1 设置菜单

设置菜单支持选择相机和视频流类型、选择或输入相机 RTSP 地址、配置应用界面、切换解码类型等功能。



关于设置菜单

地址设置：配置思翼 AI 相机、思翼相机 1 或思翼相机 2、主码流或副码流、选择默认的 RTSP 地址或手动输入 RTSP 地址、或关闭图像显示等等。地址栏后的“旋转”按钮支持 180 度翻转画面。

十字准星：在图传显示画面中心开启十字准星。

OSD 颜色：调节 OSD 信息字体颜色。

地图：在应用左下角开启飞行地图。

地图类型：切换地图类型（目前支持百度地图与谷歌地图）。

5.2 链路信息

将思翼图传链路信息直观显示在图传画面上。



关于链路信息

OSD: 开启/关闭标准 OSD 信息。

Mavlink OSD: 开启/关闭 Mavlink OSD 信息。

速度单位: 切换速度单位为米每秒或千米每秒。

对地高度/经纬度: 开启/关闭对地高度和经纬度信息。

5.3 云台相机

支持设置思翼相机和云台的丰富功能。



关于云台相机

开机自动开启录制： 开启/关闭开机自动 TF 卡视频录制。

文件管理： 预览 TF 卡存储的照片和视频、格式化 TF 卡。

激光标定校准： 通过激光标定确定激光测距仪在画面上的实际指向点（目前仅 ZT30 支持）。

全局测温：开启/关闭热成像相机的全局测温功能。

热成像联动变倍：开启后热成像相机将随变焦相机一起同步变倍。

热成像环境修正：对热成像相机进行环境变量修正。

热成像调色盘：切换热成像画面的调色类型。

热成像增益：切换热成像高低增益。

热成像数据：切换热成像相机画面是否包括原始数据。

主码流/副码流：分别设置主副码流的相机来源与参数。

相机工作模式：设置当前码流的相机画面类型和画面来源，支持单画面或拼接画面，变焦相机、广角相机或热成像相机等。

拉流分辨率：根据当前的画面来源判断是否切换当前视频流的输出分辨率，支持高清（720p）和超高清（1080p）拉流分辨率。

录像分辨率：根据当前的画面来源判断是否切换当前相机的录制分辨率，支持高清（720p）、超高清（1080p）、2K、4K 分辨率。

视频输出接口：切换相机视频输出接口。

- HDMI：通过云台相机 Micro-HDMI 接口输出视频（仅 ZT6、A8 mini 支持）。
- CVBS：通过云台相机网口的 CVBS 引脚以模拟信号输出视频（仅 ZT6、A8 mini 支持）。

- 关闭：仅通过与云台相机网口输出视频。

云台工作模式：切换云台工作模式。

- 锁定模式：在水平方向，当飞行器转动时，云台不会跟随飞行器自动转动。

- 跟随模式：在水平方向，云台自动跟随飞行器方向同步转动。

- FPV 模式：云台随飞行器翻滚的方向同步转动，获得第一人称飞行视角，输出增强稳定的画面效果。

- AI 跟踪模式：云台相机接入 AI 跟踪模块且功能激活时，工作模式将只保留 AI 跟踪模式。

相机固件版本：显示当前的相机固件版本。

云台固件版本：显示当前的云台固件版本。

变焦固件版本：显示当前的变焦固件版本（仅光学变焦相机支持）。

5.4 关于 SIYI FPV

显示 SIYI FPV 应用的版本号和常用的思翼科技联系方式。



5.5 SIYI FPV 应用更新记录

发布日期	2024-01-26
版本	2.5.15.695
更新内容	1. 新增：支持 AI 跟飞功能

发布日期	2023-12-18
SIYI FPV 版本	2.5.15.691
更新内容	<ol style="list-style-type: none"> 解决：从热成像画面切到非热成像画面仍然会显示测温点 新增（A8 mini）：录像支持添加水印 新增：双路视频同时支持开启、关闭录像功能 新增（思翼 AI 跟踪模块）：跟飞功能开关 新增（热成像相机）：热成像相机增益切换开关 新增（热成像相机）：热成像环境修正开关 新增（热成像相机）：热成像原始数据切换开关 解决：接入两个不同的相机时，相机控制界面显示错误

发布日期	2023-10-20
SIYI FPV 版本	2.5.15.679
更新内容	<ol style="list-style-type: none"> 新增：AI 识别跟踪功能控制界面与功能显示 新增（ZT30）：变焦相机与热成像相机同步卡录功能界面 新增：IP 地址栏支持设置思翼 AI 跟踪模块 优化：思翼相机协议下链路状态断开后偶尔无法恢复

发布日期	2023-08-24
SIYI FPV 版本	2.5.15.660
更新内容	<ol style="list-style-type: none"> 新增（ZT30）：激光标定功能、显示激光测距仪目标位置经纬度 新增：TF 卡格式化功能 新增（ZT30）：热成像画面调色盘 新增：文件管理功能，支持预览照片 优化：TF 未插入状态下通过拍照、录像图标提示

发布日期	2023-07-31
SIYI FPV 版本	2.5.14.644
更新内容	<ol style="list-style-type: none"> 新增：融合飞控姿态数据生效状态提示 新增：支持谷歌地图 修正：飞控位置显示不准确；更新飞控位置与本机位置图标 新增：TF 卡未插入状态提示

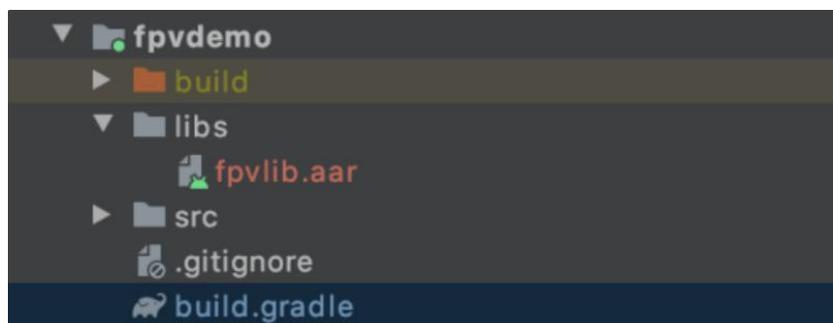
5.6 SIYI FPV SDK 接入指南

面向专业的安卓应用开发者，思翼科技提供 SIYI FPV 应用 SDK 以便开发者集成 SIYI FPV 应用的特色功能到自己的地面站软件。

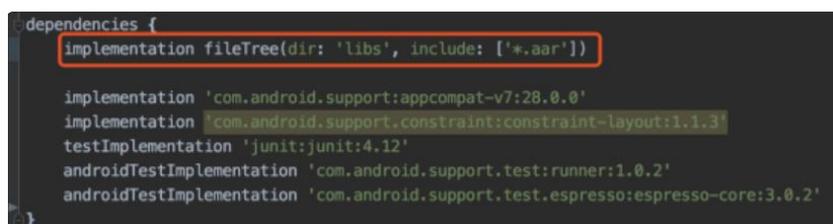
5.6.1 接入方法

a) 添加 fpvlib 到自己的工程

将“fpvlib.aar”文件拷贝到自己“module”中的“libs”文件夹，如示例：



修改“build.gradle”文件。



b) 配置 Android Manifest 文件

在自己“module”里的“AndroidManifest”中增加 USB 读取权限以及配置“intent-filter”。

```

package="com.siyi.fpvdemo">
<uses-feature android:name="android.hardware.usb.host"/>

<application
    android:allowBackup="true"
    android:icon="@mipmap/ic_launcher"
    android:label="fpvdemo"
    android:roundIcon="@mipmap/ic_launcher_round"
    android:supportsRtl="true"
    android:theme="@style/AppTheme">
    <activity android:name=".MainActivity"
        android:launchMode="singleTask"
        android:screenOrientation="landscape">
        <intent-filter>
            <action android:name="android.intent.action.MAIN" />

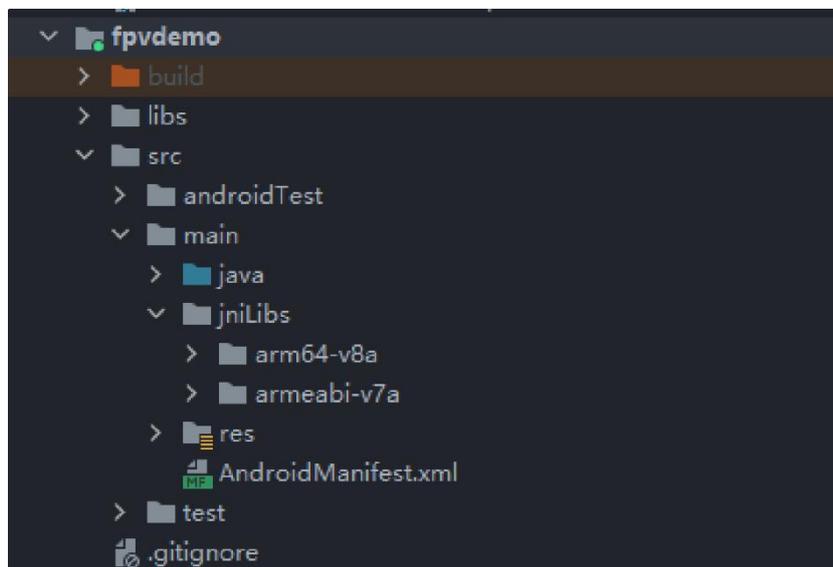
            <category android:name="android.intent.category.LAUNCHER" />
        </intent-filter>
        <intent-filter>
            <action android:name="android.hardware.usb.action.USB_DEVICE_ATTACHED" />
        </intent-filter>
        <meta-data android:name="android.hardware.usb.action.USB_DEVICE_ATTACHED"
            android:resource="@xml/usb_device_filter" />
        <intent-filter>
            <action android:name="android.hardware.usb.action.USB_ACCESSORY_ATTACHED" />
        </intent-filter>
        <meta-data android:name="android.hardware.usb.action.USB_ACCESSORY_ATTACHED"
            android:resource="@xml/usb_accessory_filter" />
    </activity>

```

c) 将 FPV 显示功能加入代码

添加 JNI 库

如下图所示，在“main”目录下增加 JNI 库文件，so 库文件可从 demo 拷贝到自己的工程目录。



代码中显示 FPV 视频

代码中主要注意以下几点：

- 首先通过 “ConnectionManager” 的静态方法 “getInstances()” 得到 “ConnectionManager” 对象，然后在生命周期方法 “onCreate()” 和 “onNewIntent()” 中调用 “ConnectionManager.checkConnectWithIntent()” 方法。
- 图传视频需要通过 “SurfaceView” 显示，因此需创建 “SurfaceView” 对象，并且需要 “SurfaceHolder” 回调方法 “surfaceCreated()” 和 “surfaceDestroy()” 中调用 “ConntionManager.notifySurfaceCreate()” 和 “notifySurfaceDestroy()” 方法。

```
mSurfaceView.getHolder().addCallback(new SurfaceHolder.Callback()
{
    @Override
    public void surfaceCreated(SurfaceHolder holder) {
        Logcat.d(TAG, "onSurfaceCreated...");
        mConnectionManager.notifySurfaceCreate(holder.getSurface());
    }

    @Override
    public void surfaceChanged(SurfaceHolder holder, int format, int
width
    , int height) {
    }

    @Override
```

```
public void surfaceDestroyed(SurfaceHolder holder) {
    mConnectionManager.notifySurfaceDestroy(holder.getSurface());
}
});
```

- 双路视频显示：

双路视频显示只支持网络连接方式，不支持 AOA 和 USB 连接方式。需要双路显示，需要先配置网络地址，然后创建两个“SurfaceView”来显示画面。第二路显示可通过连接状态回调根据连接类型来判断是否增加第二路显示，具体实现可以参考 demo。

- 当在退出应用时记得调用“ConnectionManager.release()”方法。

具体内容请参考 demo 的代码。

5.6.2 接口说明

ConnectionManager

名称	说明
getInstance(Context context)	ConnectionManager 的单例方法
setWirelessUrl(String url1, String url2)	设置视频流地址
checkConnectWithIntent(Intent intent)	初始化连接
notifySurfaceCreate(Surface surface)	通知第一路 Surface 已创建，该 Surface 用于显示视频
notifySurfaceDestroy(Surface surface)	通知第一路 Surface 已销毁
notifySecondSurfaceCreate(Surface surface)	通知第二路 Surface 已创建，该 Surface 用于显示视频
notifySecondSurfaceDestroy(Surface surface)	通知第二路 Surface 已销毁

setConnectionListener(ConnectionListener listener)	设置连接状态回调
setFrameListeners(FrameListener frameListener, FrameListener secondFrameListener)	设置视频流回调
getSDKVersion()	获取 SDK 版本
release()	释放 SDK

SettingsConfig

名称	说明
SettingsConfig.getInstance().initConfig(context)	初始化配置，此方法必须调用
setLogEnable(boolean)	设置 SDK 中 log 是否打印，建议“release”版本关闭打印
setDecodeType(Context context, @IDecodeListener.DecodeType int decodeType)	设置解码类型，默认为硬解码
setSupportWirelessConnection(Context context, boolean supportWireless)	设置是否支持网络连接方式
setRectify(Context context, boolean rectify)	设置是否启用视频畸变矫正功能，默认不开启。目前只支持 A2 mini 相机，且视频流地址为“RtspConstants.DEFAULT_TCP_VIDEO_URL”“SUB_TCP_VIDEO_URL”才有效。 注意：如果开启了矫正的情况下，当从思翼相机地址“(RtspConstants.DEFAULT_TCP_VIDEO_URL / SUB_TCP_VIDEO_URL)”切换到 RTSP 流地址，需要传入新的“surface”对象，一种做法是将“SurfaceView”移除，然后通过“addView”添加新的“SurfaceView”，然后在“SurfaceHolder.Callback”中重新传入 surface 对象。
getCameraManager()	获取相机控制对象 SYSDKCameraManager

SYSDKCameraManager

名称	说明
<pre> /** * 设置相机分辨率 * @param streamType 码流类型: * [CameraInfo.STREAM_MAIN] 主像流; [CameraInfo.STREAM_SUB] 副像流; * @param resolution 分辨率类型: [CAMERA_RESOLUTION_SD] 480p; [CAMERA_RESOLUTION_HD] 720p; [CAMERA_RESOLUTION_FHD] 1080p; * [CAMERA_RESOLUTION_2K] 2K; [CAMERA_RESOLUTION_4K] 4K; */ fun setResolution(cameraIndex: Int, @CameraInfo.StreamType streamType: Int, @CameraResolution resolution: Int) </pre>	<p>设置相机分辨率</p>

5.7 SIYI FPV SDK 更新记录

版本	2.5.15
更新内容	<ol style="list-style-type: none"> 1. 修改 RTSP 拉流存在花屏的问题； 2. 增加相机控制接口； 3. 修改部分已知问题。 <p>备注： 需要更新 so 和 aar 文件，aar 文件和 so 文件可从“aar_so”文件夹中更新。</p>

版本	2.5.14
更新内容	<ol style="list-style-type: none"> 1. 修改部分 JNI 库导致异常的问题（需要更新 so 库）； 2. 修改部分已知问题。 <p>备注： aar 文件和 so 文件可从 aar_so 文件夹中更新。</p>

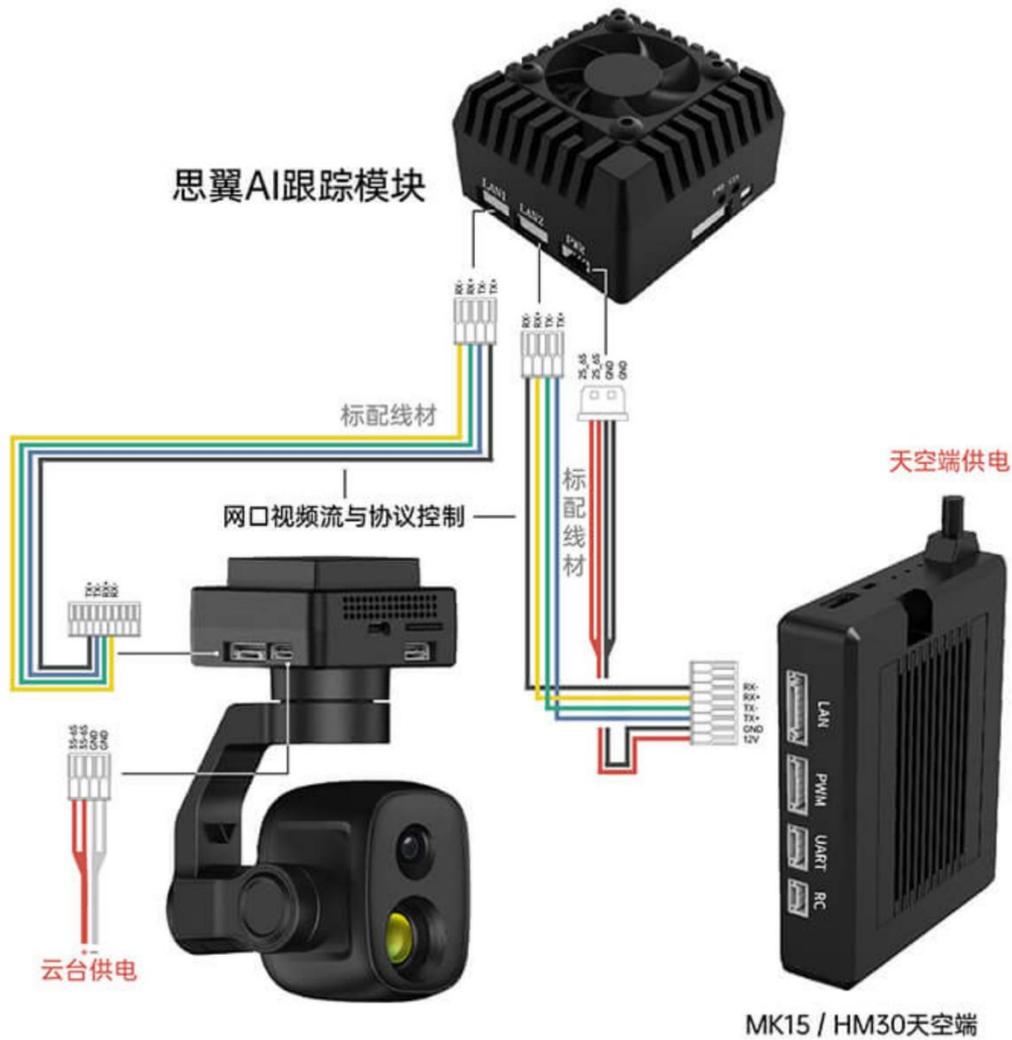
版本	2.5.13
更新内容	<ol style="list-style-type: none"> 1. 修改部分三防相机 RTSP 拉流花屏的问题 2. 增加支持 ZT30 相机拉流功能。 <p>备注： aar 文件和 so 文件可从 aar_so 文件夹中更新。</p>

6 图传

思翼 MK32、HM30、MK15 链路最高支持 1080p 分辨率、60 fps 低延时实时图像传输，适配思翼光电吊舱与云台相机，也支持连接第三方网口相机与光电吊舱。外接天空端 HDMI 输入模块可扩展连接支持带 HDMI 输入的相机。外接多摄像头转接模块（FPV Hub）可扩展连接支持多路视频流输入。

6.1 思翼云台相机（光电吊舱）通过思翼 AI 跟踪模块连接思翼链路实现 AI 识别跟踪

思翼光电吊舱（云台相机）可以通过思翼 AI 跟踪模块连接思翼链路，并在天空端与地面站通讯状态下通过 SIYI FPV 应用或 SIYI QGC 应用实现 AI 识别跟踪功能。



设置步骤

1. 参考上图连接思翼 AI 跟踪模块与思翼云台相机和链路。
2. 确认云台相机固件已经升级为支持思翼 AI 跟踪模块的版本。
3. 确认 SIYI FPV 应用已经升级为支持思翼 AI 跟踪模块的版本。
4. 运行 SIYI FPV 应用，进入“地址设置”，选择“思翼 AI 相机”。



5. 返回主画面，点击 AI 跟踪识别功能按钮，则功能开启。



6. 再次点击 AI 跟踪识别功能按钮，则功能关闭。



注

思翼 AI 跟踪模块与多光吊舱搭配使用时，在 SIYI FPV 应用中需将该吊舱的主码流设置为变焦相机。

6.2 思翼链路配合 SIYI FPV 或 SIYI QGC 安卓应用控制思翼光电吊舱（云台相机）

云台可以直连天空端，并在天空端与地面站通讯状态下通过 SIYI FPV 或 SIYI QGC 应用控制云台姿态、功能并显示图像。



6.2.1 准备工作

使用前，有必要准备好以下工具、固件、软件。

- 思翼链路产品（配合思翼云台相机推荐使用 MK32 标准套装、HM30、MK15 行业标准套装）

- 思翼光电吊舱（云台相机）



注

以上产品可从思翼科技及其授权代理商处购买。

- 思翼云台链路连接线



注

以上工具在产品发货时标配。

- SIYI FPV 应用（v2.5.15.691 及更新版本）
- SIYI QGC 应用



注

以上软件可以从思翼官网的相关产品页面下载。

SIYI FPV 应用使用步骤

1. 为天空端供电，让天空端与地面端处于通讯状态。
2. 用思翼云台链路连接线连接天空端的网口和云台网口。
3. 将地面站上运行的 SIYI FPV 应用更新到最新版本。
4. 运行 SIYI FPV 应用，进入设置菜单，在地址设置菜单下选择与相机设置对应的思翼相机类型和主副码流即可显示相机画面并通过地面站触摸屏控制云台姿态与功能。

SIYI QGC 应用使用步骤

1. 为天空端供电，让天空端与地面站处于通讯状态。
2. 用思翼云台链路连接线连接天空端的网口和云台网口。
3. 运行 SIYI QGC 应用，进入“通讯连接”设置，在“视频设置”菜单下将“Source”选为“RTSP Video Stream”并输入思翼吊舱/云台相机默认的 RTSP 地址即可显示相机图传画面并通过地面站触摸屏控制云台姿态与功能。

6.2.2 云台俯仰与平移

运行 SIYI FPV 应用或 SIYI QGC 应用时，

在触摸屏上左右滑动可以控制云台左右平移运动，上下滑动可以控制云台上
下俯仰运动，云台运动方向与手指滑动方向一致。

双击屏幕云台将自动回中。



注

滑动后长按地面站屏幕云台会持续运动直到最大角度，长按的位置距离屏幕
中心点越远，云台转动速度越快。

6.2.3 变倍

运行 SIYI FPV 应用或 SIYI QGC 应用时，

在地面站触摸屏上按下“放大”或“缩小”图标即可实现变倍控制。

6.2.4 拍照与录像

运行 SIYI FPV 应用或 SIYI QGC 应用时，

在触摸屏上按下“拍照”图标即可拍照。按下“录像”图标即可开始录像，按下“录像中”图标即可停止录像。



注

使用拍照与录像功能前需要将 SD / TF 卡装入云台相机。

6.3 思翼链路配合 SIYI QGC (Windows) 软件控制思翼吊舱 (云台相机)

云台可以直连天空端，并在天空端与地面站通讯状态下通过思翼 QGC (Windows) 应用控制云台姿态、功能并显示图像。



6.3.1 准备工作

使用前，有必要准备好以下工具、固件、软件。

- 思翼链路产品（配合思翼云台相机推荐使用 MK32 标准套装、HM30、MK15 行业标准套装）

- 思翼光电吊舱（云台相机）



注

以上产品可从思翼科技及其授权代理商处购买。

- 思翼云台链路连接线



注

以上工具在产品发货时标配。

- SIYI QGC (Windows) 软件



注

以上软件可以从思翼官网的相关产品页面下载。

SIYI QGC (Windows) 软件使用步骤

1. 为天空端供电，让天空端与地面站处于通讯状态。
2. 用思翼云台链路连接线连接天空端的网口和云台快拆减震板的网口。
3. 连接地面端与 Windows 电脑。

4. 修改电脑的以太网设置与思翼链路一致且 IP 地址不相冲突。

比如 IP 地址：192.168.144.30



5. 运行 SIYI QGC 软件，进入“通讯连接”设置，在“视频设置”菜单下将“Source”选为“RTSP Video Stream”并输入思翼吊舱/云台相机默认的 RTSP 地址即可显示相机图传画面并通过地面站用鼠标控制云台姿态与功能。

6.3.2 云台俯仰与平移

运行 SIYI QGC 软件时，

在地面站视频画面左右拖动鼠标光标可以控制云台左右平移运动，上下拖动可以控制云台上下俯仰运动，云台运动方向与鼠标光标拖动方向一致。

双击画面云台将自动回中。



注

光标拖动后按住鼠标云台会持续运动直到最大角度，长按的位置距离画面中心点越远，云台转动速度越快。

6.3.3 变倍与聚焦

运行 SIYI QGC 软件时，

在地面站界面上用鼠标单击“放大”或“缩小”图标即可实现变倍控制。

单击画面，光学变焦相机将自动聚焦。

6.3.4 拍照与录像

运行 SIYI QGC 软件时，

在地面站界面上单击“拍照”图标即可拍照。单击“录像”图标即可开始录像，单击“录像中”图标即可停止录像。



注

使用拍照与录像功能前需要将 SD / TF 卡装入云台相机。

6.4 思翼链路通过 S. Bus 信号控制思翼光电吊舱(云台相机)并转发 S. Bus 信号到飞控

思翼光电吊舱(云台相机)可以同时连接思翼链路天空端和飞控并通过遥控器或手持地面站的摇杆、拨轮、开关、按键控制云台姿态。



6.4.1 准备工作

使用前，有必要准备好以下工具、固件、软件。

- 思翼链路产品（配合思翼云台相机推荐使用 MK32 标准套装、HM30、MK15 行业标准套装）

- 思翼光电吊舱（云台相机）

- 飞行控制器



注

以上产品可从思翼科技及其授权代理商处购买。

- 思翼云台链路连接线
- 思翼云台一分三控制信号连接线（通用于 ZT30、ZT6、ZR30、A8 mini）
- MK15 / HM30 天空端 S.Bus 一分二连接线



注

以上工具在产品发货时标配。

- USB-C 转 USB-A 数据线



注

以上工具需要客户自行准备。

- 思翼调参助手（v1.3.9 或更新版本）



注

以上软件可以从思翼官网的相关产品页面下载。

使用步骤

1. 为天空端供电，让天空端与地面端处于通讯状态。
2. 用思翼云台链路连接线连接天空端的网口和云台网口。
3. 先把思翼云台一分三控制信号连接线和 MK15 / HM30 天空端 S.Bus 一分二连接线连接起来。
4. 再用这条合并的线连接天空端的遥控信号接口和云台控制信号接口。

5. 打开 Windows 电脑，安装并运行思翼调参助手。

6. 用 USB-C 转 USB-A 数据线连接云台到 Windows 电脑，并打开思翼调参助手并进入“云台配置”页面。



7. 在通道配置选项下，分配所需的遥控通道（1~16）给对应的云台和相机功能。

8. 对于已分配好的通道，在遥控器或手持地面站上操作对应的摇杆、拨轮、开关、按键验证设置是否正确，功能是否正常。

6.4.2 云台俯仰（以拨轮控制为例）

以下为本说明书建议的手持地面站通道映射设置，通过“思翼遥控”应用也可自定义通道映射：

- 7 通道 = 左拨轮 LD（反向）
- 8 通道 = 右拨轮 RD

- 12 通道 = 任意按键

在思翼调参助手页面里，将“平移（Yaw）”功能映射到 7 通道，将“俯仰（Pitch）”功能映射到 8 通道，将“一键回中”功能映射到 12 通道。

此时，拨动手持地面站左拨轮 LD 可以控制云台左右平移运动，拨动右拨轮 RD 可以控制云台上下俯仰运动。

按下指定的按键云台将自动回中。



注

保持拨轮偏离中位，云台会持续运动直到最大角度，偏离中位越远，云台转动速度越快。

6.4.3 变倍（以开关控制为例）

以下为本说明书建议的手持地面站通道映射设置，通过“思翼遥控”应用也可自定义通道映射：

- 13 通道 = 左开关 SA

在思翼调参助手页面里，将“变倍”功能映射到 13 通道。

此时，拨动手持地面站 SA 开关即可实现变倍控制，倍率最大可达 6 倍数码变倍。

6.4.4 拍照与录像（以按键控制为例）

以下为本说明书建议的手持地面站通道映射设置，通过“思翼遥控”应用也可自由定义通道映射：

- 9 通道 = 指定按键 A
- 10 通道 = 指定按键 B

在思翼调参助手页面里，将“拍照”功能映射到 9 通道，将“录像”功能映射到 10 通道。

此时，按下手持地面站按键 A 即可拍照，按下按键 B 即可开始录像，再次按下按键 B 即可停止录像。



注

使用拍照与录像功能前需要将 SD / TF 卡装入云台相机。

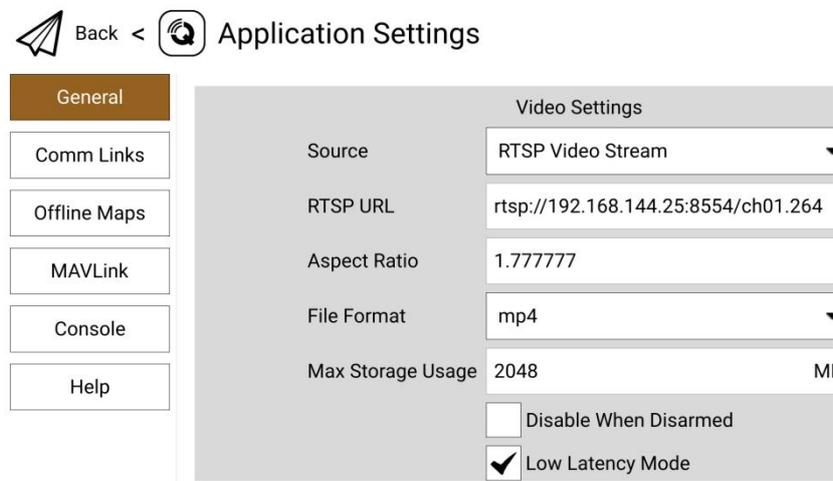
6.5 思翼链路接入第三方网口相机

在接入第三方网口相机或吊舱前，请将其 IP 地址改为 192.168.144.X（不可更改为 192.168.144.11 和 192.168.144.12 和 192.168.144.20，这三个网段已被链路天空端、地面端以及手持地面站安卓系统占用），否则无法使用。

使用步骤

1. 连接相机设置页面，查看并复制您的网口相机或吊舱的 RTSP 地址。

2. 以 QGroundControl 为例。打开 QGC 地面站软件，进入通用设置菜单（General）下滑到视频设置（Video Settings）。



3. 将视频源（Source）选择为“RTSP Video Stream”，接着在下面的“RTSP URL”一栏粘贴已经复制好的网口相机或吊舱的 RTSP 地址。

4. 返回地面站主页即可查看图传显示。

6.6 思翼链路接入 HDMI 相机

仅支持 HDMI 输出的相机必须通过思翼天空端 HDMI 输入模块连接思翼链路天空端网口，请参考以下步骤：

1. 以 QGroundControl 为例。打开 QGC 地面站软件，进入通用设置菜单（General）下滑到视频设置（Video Settings）。

2. 将视频源（Source）选择为“RTSP Video Stream”，接着在下面的“RTSP URL”一栏输入思翼 HDMI 视频转换模块的 RTSP 地址。

3. 返回地面站主页即可查看图传显示。

6.7 思翼链路接入双路视频流

思翼链路接入双路视频流时，两个相机必须通过多摄像头转接模块 (FPV Hub) 连接到思翼天空端网口。思翼链路可实现多种双路视频连接方法。

6.7.1 接入两个思翼相机或两个天空端 HDMI 输入模块

请分别为两个思翼相机或天空端 HDMI 输入模块分配不同的 IP 地址，比如“192.168.144.25”和“192.168.144.26”。然后接好两个相机到 FPV Hub 并打开思翼 FPV 应用后，只需要在 IP 地址栏内分别选择“思翼相机 1”和“思翼相机 2”即可显示双路视频。

6.7.2 接入两个第三方网口相机或光电吊舱

确保两个相机/吊舱使用不同的 IP 地址并与 FPV Hub 相连接。打开思翼 FPV 应用后，在 IP 地址栏内分别输入对应的 RTSP 地址即可显示双路视频。

6.7.3 接入一个思翼天空端 HDMI 输入模块和一个第三方网口相机或光电吊舱

确保第三方相机/吊舱使用的 IP 地址与思翼天空端 HDMI 输入模块不冲突。通过 FPV Hub 接好两路设备，打开思翼 FPV 应用后，在 IP 地址栏内分别输入对应的 RTSP 地址即可显示双路视频。



注

当两路视频流 IP 地址相同时，双路视频功能无法正常工作。

更多思翼链路遥控和云台吊舱各部件 IP 地址详情，请参考本说明书的 6.8 章节。

6.8 设备常用参数

思翼链路天空端 IP 地址：192.168.144.11

思翼链路地面端 IP 地址：192.168.144.12

思翼手持地面站安卓系统 IP 地址：192.168.144.20

思翼 AI 跟踪模块默认 IP 地址：192.168.144.60

思翼光电吊舱（云台相机）默认 IP 地址：192.168.144.25

（新）思翼吊舱/云台相机默认 RTSP 地址：

- 思翼 AI 相机：rtsp://192.168.144.60/video0
- 主码流：rtsp://192.168.144.25:8554/video1
- 副码流：rtsp://192.168.144.25:8554/video2

（新）“SIYI FPV”应用地址栏私有协议地址：

- “思翼相机 1 主码流”：192.168.144.25:37256
- “思翼相机 1 副码流”：192.168.144.25:37255
- “思翼相机 2 主码流”：192.168.144.26:37256
- “思翼相机 2 副码流”：192.168.144.26:37255

思翼三防摄像头 A 款 IP 地址：192.168.144.25

思翼三防摄像头 B 款 IP 地址：192.168.144.26

思翼天空端 HDMI 输入模块 IP 地址：192.168.144.25

思翼三防摄像头 A 款 RTSP 地址：

rtsp://192.168.144.25:8554/main.264

思翼三防摄像头 B 款 RTSP 地址：

rtsp://192.168.144.26:8554/main.264

思翼天空端 HDMI 输入模块 RTSP 地址：

rtsp://192.168.144.25:8554/main.264

常用视频播放软件：SIYI FPV、SIYI QGroundControl、EasyPlayer

网络诊断应用：Ping Tools



注

ZT30 及之后发布的相机类产品将使用新地址，包括 ZT30、ZT6 等。

ZT30 之前发布的相机类产品仍使用旧地址，包括 ZR30、A2 mini、A8 mini、ZR10、R1M 卡录 FPV 摄像头等。

6.9 无法显示视频图像的解决方法

若无法通过思翼链路查看图传显示，请依次按照以下步骤进行排查：

1. 检查连接：

- 地面端与天空端是否已经对频（通过状态指示灯判断）

- 相机与天空端接线正常（通过 Ping Tools 能否连通链路及相机）
2. 检查软件设置：
- SIYI FPV 应用：相机地址栏是否设置正确
 - QGroundControl 应用：视频设置是否正确



注

若您已经通过上述步骤自行排查仍未定位问题，请立即联系您的经销商或直接联系思翼科技排查解决问题。

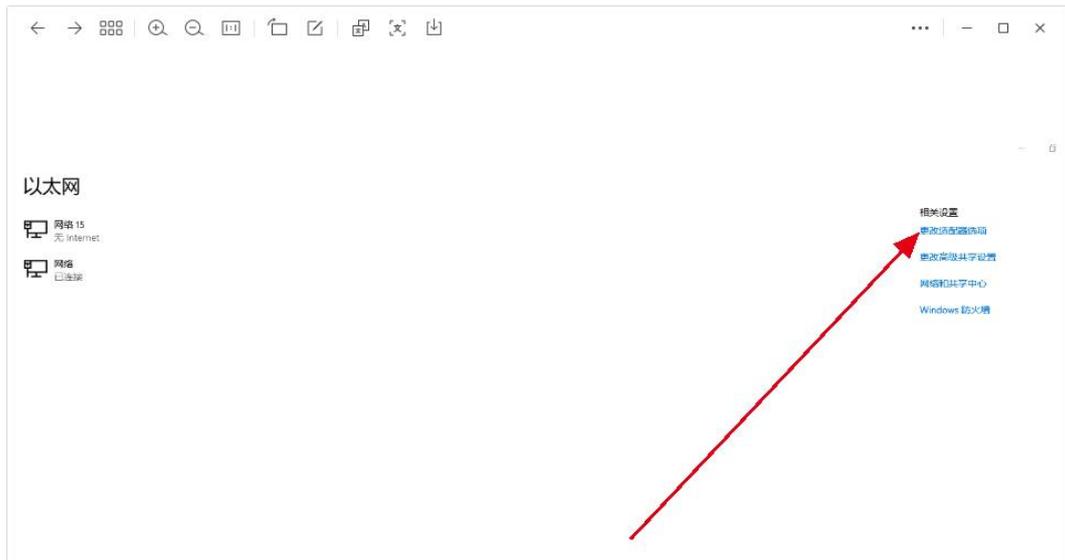
6.10 从地面端输出图像至其他设备

地面端支持通过多种方式输出视频流。

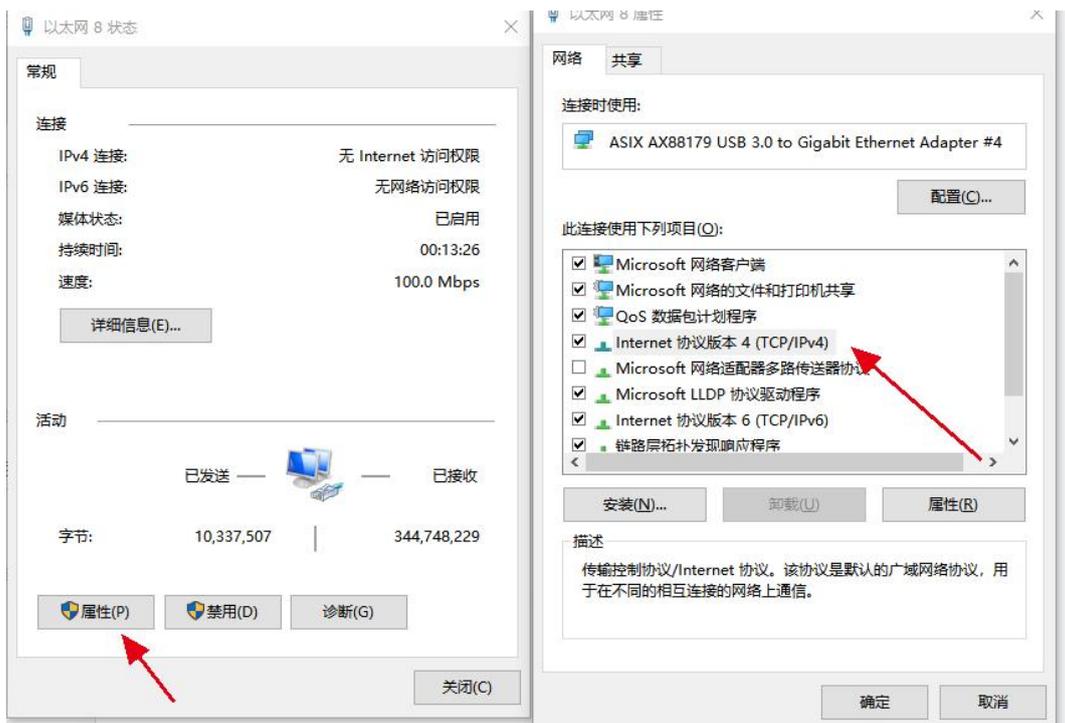
6.10.1 通过以太网口

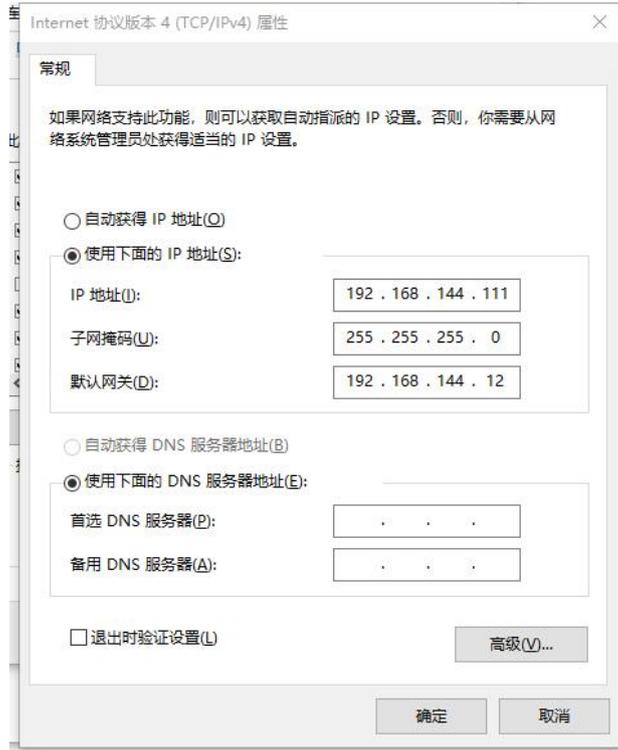
以输出视频流到 Windows 设备使用 Easy Player 查看视频流为例：

1. 让链路处于通讯状态下，且天空端有接入相机。
2. 将地面端底部的 LAN 口与 Windows 设备连接。
3. 在 Windows 系统打开以太网设置，点击“更改适配器选项”后找到新加入的网络。

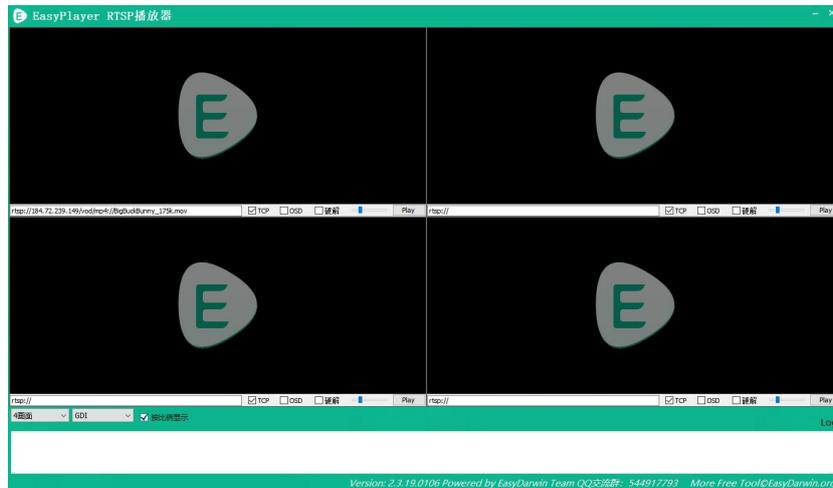


4. 找到该新增网络并依次点击“属性”“Internet 协议版本 4(TCP/IPv4)”，并修改 IP 地址如下：

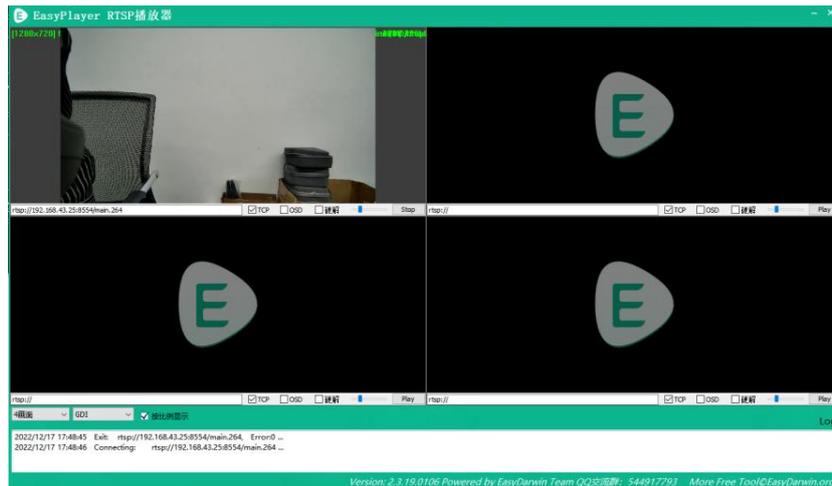




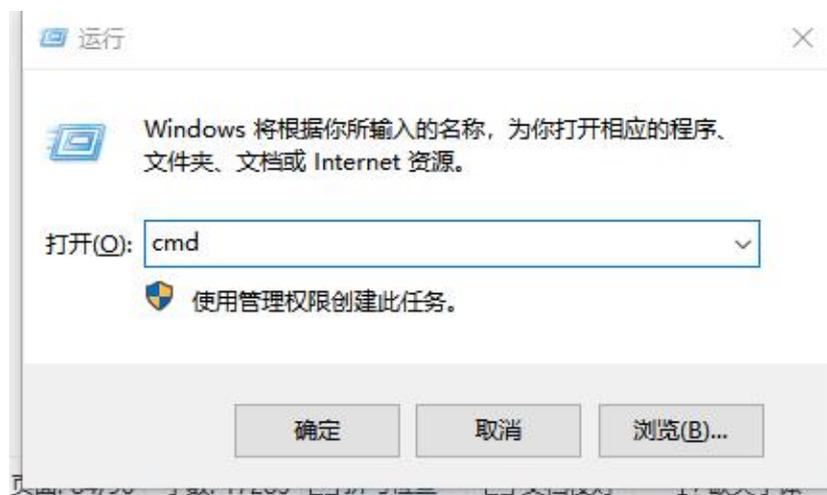
5. 运行 RTSP 出图软件 EasyPlayer。



6. 在 EasyPlayer 播放器的 IP 地址栏内输入相机或云台吊舱的完整 RTSP 地址即可显示图像。



7. 若图像无法正常显示,请先在 MK32 地面端进入 Ping 应用查看网络是否通讯,然后在 PC 运行组合键“Win+R”进入下图菜单。



8. 输入“cmd”并点击回车键进入 Ping 程序,参考下图输入相机 IP 地址,如有回复则表明网络通讯正常,可以正常出图;如果没有回复表示链路不通,需要检查接线或接口状况。

```
管理员: C:\Windows\system32\cmd.exe
Microsoft Windows [版本 10.0.18363.535]
(c) 2019 Microsoft Corporation。保留所有权利。

C:\Users\Administrator>ping 192.168.144.25

正在 Ping 192.168.144.25 具有 32 字节的数据:
来自 192.168.144.25 的回复: 字节=32 时间<1ms TTL=64

192.168.144.25 的 Ping 统计信息:
    数据包: 已发送 = 4, 已接收 = 4, 丢失 = 0 (0% 丢失),
    往返行程的估计时间(以毫秒为单位):
        最短 = 0ms, 最长 = 0ms, 平均 = 0ms

C:\Users\Administrator>3
```

6.10.2 经过网口转 HDMI 输出模块输出视频

HM30 地面端支持通过网口转 HDMI 输出模块输出视频流到支持 HDMI 输入的显示器。



使用步骤

1. 分别为 HM30 链路和网口转 HDMI 输出模块供电,参考上图连接 HM30 链路、HDMI 模块和 HDMI 设备。
2. 若正常显示图像,说明连接成功。

7 思翼调参助手

“思翼调参助手”是思翼科技自主开发，用来支持几乎所有思翼产品进行通道设置、固件升级、相机调参、云台校准等功能的 Windows 软件。



注

本说明书基于“思翼调参助手”v1.3.9 版本制作。

“思翼调参助手”和固件包均可以从官网获取：

<https://siyi.biz/index.php?id=downloads1&asd=192>

7.1 固件升级

地面端和天空端支持连接“思翼调参助手”进行固件升级。

进行固件升级前，有必要准备好以下工具、固件、软件：

- 思翼调参助手（v1.3.9 或更新版本）
- 地面端固件
- 天空端固件



注

以上工具和固件可从思翼官网相关产品页面获得。

- 快充数据线（Type-C 转 Type-C）

- 转换头（Type-C 转 USB）



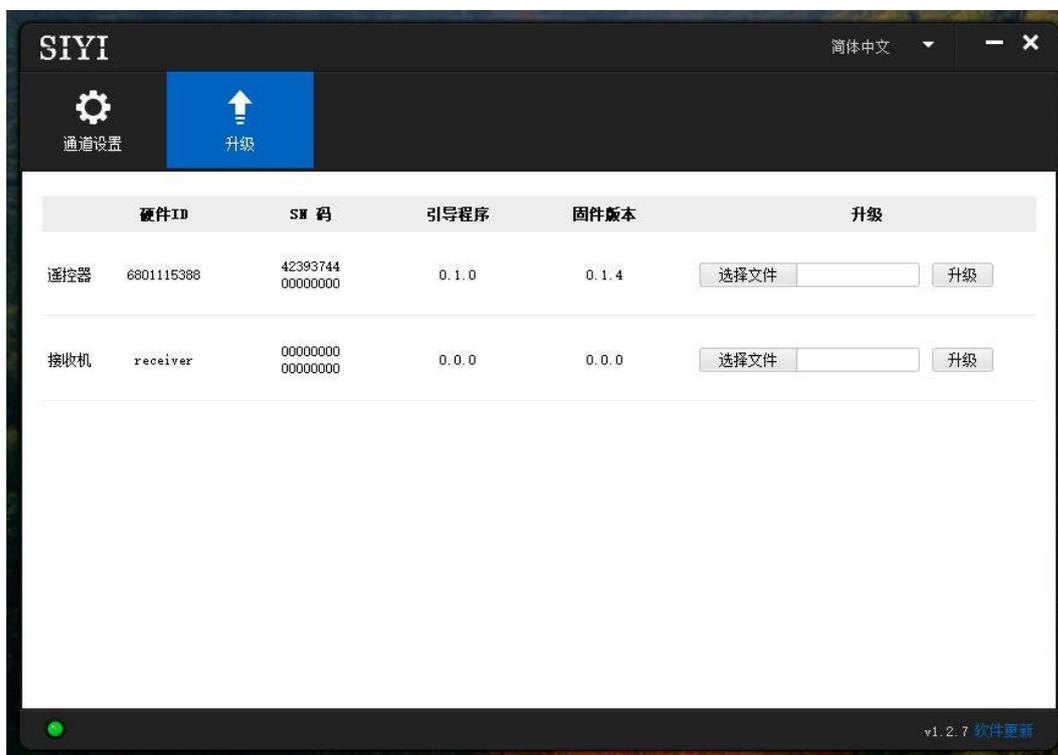
注

以上工具在产品发货时标配。

快充数据线连接转换头可用于天空端固件升级。

固件升级步骤

1. 安装“思翼调参助手”到您的 Windows 设备。
2. 安装完成后，使用升级数据线连接 Windows 设备的 USB 端口和遥控器底部的升级口。
3. 打开“思翼调参助手”，切换到“升级”菜单可以检查地面端和天空端当前的固件版本以及对应的引导程序版本。



4. 若固件不是最新，则点击“遥控器”菜单后的“选择文件”导入最新的地面端固件并点击“升级”。然后等待升级流程 100%完成。

5. 天空端固件更新时，请先检查引导程序版本号的第一个数字，再选择固件包中版本号第一个数字相同的固件版本进行升级。

6. 断开地面端与 Windows 设备的连接，通过快充数据线和 USB 转换头将天空端与 Windows 设备连接。然后重复上述步骤即可为天空端升级固件。

7.2 主要固件更新记录

发布日期	2023-12-22
地面端固件版本	0.2.3
SIYI FPV 应用版本	2.5.15.691
更新内容	<ol style="list-style-type: none"> 1. 新增：兼容新的蓝牙模块 2. 新增：思翼数传 SDK 支持 UDP 协议（地面端图传固件必须升级到 0.2.6）

发布日期	2023-10-13
地面端固件版本	0.2.2
天空端固件版本	5.3.1
地面端图传固件版本	0.2.6
SIYI FPV 应用版本	2.5.15.678
更新内容	<ol style="list-style-type: none"> 1. 新增：支持通过地面端内置 WiFi 模块或 LAN 口与网络设备建立 UDP 数传连接（地面端图传固件必须升级到 0.2.6） 2. 新增：支持与 Mission Planner 地面站建立 UDP 数传连接（地面端图传固件必须升级到 0.2.6）

	<ol style="list-style-type: none"> 新增：支持自适应信道（地面端图传固件必须升级到 0.2.6） 优化：手动切换频点实时生效（地面端图传固件必须升级到 0.2.6） 解决：数传波特率更改偶尔不生效
--	--

发布日期	2023-07-12
天空端 固件版本	5.2.8
地面端 图传固件版本	0.2.2
天空端 图传固件版本	0.2.2
更新内容	1. 新增：HM30 天空端与 MK15 天空端固件同步更新为一个固件

发布日期	2022-02-24
地面端 固件版本	0.1.9
更新内容	1. 新增：OSD Type 切换至 MSP

发布日期	2022-01-10
地面端 固件版本	0.1.8
更新内容	<ol style="list-style-type: none"> 新增：支持对频多个天空端 新增：发布双控版 新增：天空端 PWM 通道设置

7.3 调参软件更新记录

发布日期	2024-01-06
调参软件版本	1.4.0
更新内容	1. 新增：支持设置 AI 跟飞速度

发布日期	2023-12-18
调参软件版本	1.3.9
更新内容	2. 新增（ZT30、ZT6）：支持激活热成像功能

发布日期	2023-11-02
调参软件版本	1.3.8
更新内容	<ol style="list-style-type: none"> 1. 新增：支持 ZT6 迷你双光吊舱 2. 新增：变焦相机、热成像相机同步卡录开关（仅支持非拼接模式，主副码流分别为变焦相机和热成像相机） 3. 解决：ZT30 设置录像分辨率后无法录制视频 4. 解决：ZT30 无法设置主码流分辨率

发布日期	2023-08-24
调参软件版本	1.3.7
更新内容	<ol style="list-style-type: none"> 1. 新增：支持即将发布的新产品 2. 新增：ZT30 支持切换 H264 编解码 3. 优化：云台校准菜单独立成页 4. 新增：云台配置设置（热成像联动变倍、热成像调色盘）

8 售后与保修

请浏览思翼科技 <https://www.siyi.biz/index.php?id=support> 以了解最新的售后保修信息。