

**ALIGN**

INSTRUCTION MANUAL

使用說明書

[RM43001AW]



承蒙閣下選用亞拓遙控世界系列產品，謹表謝意。

使用前，請務必詳閱本說明書，相信一定能夠給您帶來相當大的幫助，也請您妥善保管這本說明書，以做為日後參考。本公司將不對此印刷物之異動負責，也無法主動通知消費者任何更新或異動。所有圖片僅用於展示目的。產品可能因改良而有些不同。本說明書內記載的材質、規格或零件包裝之內容物如有異動，請依亞拓官網公告為主。

!!Remind!! 提醒

ALIGN

自行拆改裝 保固失效
The warranty could
invalid if modified

敬愛的客戶：

為了您的消費權益，本公司所售出之產品請勿自行拆裝、改裝，如果有任何私自拆改裝，產品的保修、保固責任即刻失效！ 特此聲明！

前言	1
產品保固重要聲明	1
產品保障與保險服務	1
標誌代表涵義	1
安全注意事項	2
標準配備版本說明	3
無人機動力電池充電	3
無人機配置示意圖	4
馬達正逆轉方向	5
高壓智慧電池安裝示意圖	5
智慧型電源控制系統	5
地面站遙控器功能	6
地面站下載安裝	7
地面站基本資訊介紹	7
相機設定操作介紹	12
遙控器APP畫面投影操作說明	13
飛行前檢查與注意	14
啟動電源步驟與關閉	15
啟動馬達動力與關閉	15
飛行動作	16
飛行模式	17
智慧飛行	18
自動返航	22
失控保護	23
低電壓保護	24
緊急應變程序	25
產品規格	26
附錄：隱私權保護政策適用範圍	

遙控無人機包括遙控昇昇機與多軸無人機（以下簡稱遙控無人機）並非玩具，它是結合了許多高科技產品所設計出來的休閒用品，所以商品的使用不當或不熟悉都可能會造成嚴重傷害甚至死亡，使用之前請務必詳讀本說明書，勿輕忽並注意自身安全。注意！任何遙控無人機的使用，製造商和經銷商是無法對使用者於零件使用的損耗異常或組裝不當所發生之意外負任何責任，本產品是提供給有操作過遙控無人機經驗的成人或有相當技術的人員在旁指導，並於當地合法遙控飛行場飛行，以確保安全無虞下操作使用。產品售出後本公司將不負任何操作和使用控制上的任何性能與安全責任。

遙控無人機屬於需高操作技術且為消耗性之商品，如經拆裝使用後，會造成不等情況零件損耗，任何使用情況所造成商品不良或不滿意，將無法於保固條件內更換新品或退貨，如遇有使用操作維修問題，本公司全營分公司或代理商將提供技術指導、特價零件供應服務。對使用者的不當使用、設定、組裝、修改、或操作不良所造成的破損或傷害，本公司無法控制及負責。且遙控無人機與配件之精密電子產品，易受外力、磁場、訊號干擾，在使用過程中如外力、磁場、訊號干擾，導致無人機本身、及其搭載之攝影設備、器材之損壞或滅失，本公司亦無法控制及負責。

做為本產品的使用者，您，是唯一對於您自己操作的環境及行為負全部的責任之人。

重要聲明

在尚未通過考取該國法規之合格飛行執照(訓練合格證)前，嚴禁實機飛行。請依循該國相關法規及管理辦法，通過考取合法之飛行執照(訓練合格證)，嚴禁無熟練操控飛行經驗者操控飛行。

產品保固重要聲明

感謝您購買亞拓無人機！

本產品享有購買日起算，結構12個月，電裝、動力8個月的產品保固服務。保固期間，請勿對本無人機進行任何拆解或改裝，此行為將可能導致產品電裝損壞或飛行中不可預期的意外。

保固期內，產品如經任何拆裝或改裝，即喪失本產品保固權利，本公司將無法提供對本產品保固服務義務。為了確保無人機性能穩定，請依照說明書操作規範與法規來執行您愉快的飛行。

產品保險服務

為提升產品保障與售後體驗，本公司提供無人機產品保險服務。於服務有效期間內，您可享受多項專屬權益，包括無人機飛丟保障（部分機型適用）、快速換新服務及原廠保固延續等全方位保障內容。此外，除符合法規規定的強制保險要求外，您亦可選擇加購「無人機機體損失險」，進一步強化飛行過程中的風險保障。

● 本服務需另行購買，並須於產品啟用後的限定時間內完成綁定。

保險保障聲明

本公司提供相關投保協助，惟最終承保與理賠結果，均依保險契約條款及審核標準辦理。

標誌代表涵義

 FORBIDDEN 禁止	在任何禁止的環境下，請勿嘗試操作。
 WARNING 警告	因為疏忽這些操作說明，而使用錯誤可能造成財產損失或嚴重傷害。
 CAUTION 注意	因為疏忽這些操作說明，而使用錯誤可能造成危險。

- 遙控無人機屬高危險性商品，飛行時務必遠離人群。人為組裝不當或未定期檢修造成的機件損壞、電子控制設備不良，以及操作上的不熟悉，都有可能導致飛行失控損傷等不可預期的意外，請飛行者務必注意飛行安全，並需了解自負疏忽所造成任何意外之責任。
- 每趟飛行前須仔細檢查機身各部位之零/配件/電子設備之性能是否正常，及無損耗老化現象，並確實將螺絲鎖緊才能升空飛行。並做好定期檢修，避免零件或電子產品異常所造成不可預期意外。



遠離障礙物及人群

遙控無人機飛行時具有一定的速度，相對的也潛在著危險性，場地的選擇也相對的重要，請嚴守當地法規到合法遙控飛行場地飛行。必須注意周遭有沒有人、高樓、建築物、高壓電線、樹木等等，避免受干擾、外力吸力干擾及操控的不當造成自己與他人財產的損壞。請務必選擇在空曠合法專屬飛行場地。請勿在下雨、打雷、沙塵等惡劣天氣下操作，以確保本身及機體的安全。



鋰聚電池注意事項

- 無人機作業完畢後收藏時一定要拔除電池，否則可能導致電池過放的損壞或起火燃燒，導致不可預期的意外發生。
- 鋰電池屬危險易燃物品，充電過程中，務必遠離易燃環境及物品，並確保在可視範圍內進行操作。嚴禁！操作人員離開，否則導致的任何意外，操作者需自負所有造成的損失責任。

鋰聚電池跟一般在RC使用的鹼性電池、鎳鎘電池比較起來是相對危險的。請嚴格遵守鋰聚電池說明書之使用注意事項，不恰當使用鋰聚電池，可能造成火災並傷及生命財產安全，切勿大意！



勿不當使用本產品

請勿自行改造加工，任何的升級改裝或維修，請使用亞拓產品目錄中的零件，以確保結構的安全。請謹記於產品限內操作，請勿擅改使用，本產品為休閒娛樂專用之精密電子遙控飛行產品，僅限熟練遙控飛行者之個人使用，使用時請遵守當地法律規定，並嚴禁在任何違反公共安全區域操作，請勿利用本產品侵犯他人隱私/公開權、並尊重他人智慧財產權、著作權，且勿用於安全、法令外之其它非法用途，並充分了解任何的使用與操作必須負完全的責任。



避免獨自操控

至飛行場飛行前，需確認是否有相同頻率的同好正進行飛行，因為開啓相同頻率的發射機將導致自己與他人立即干擾等意外危險。遙控無人機操控技巧在學習初期有著一定的難度，需要盡量避免獨自操作飛行，需有經驗的人士在旁指導，才可以操控飛行，否則將可能造成不可預期的意外發生。(勸導電腦模擬器及老手在場指導是入門必要的選擇)



安全操作

請於自己能力內及需要一定技術範圍內操作這台遙控無人機，過於疲勞、精神不佳或不當操作，意外發生風險將可能會提高。不可在視線範圍外飛行，降落後也請馬上關掉遙控無人機和遙控器電源。



遠離運轉中零件

遙控無人機主旋翼/螺旋槳運轉時會以高轉速下進行，在高轉速下的主旋翼/螺旋槳會造成自己與他人身上或物品上的嚴重損傷，請勿觸摸運轉中的主旋翼/螺旋槳，並保持安全距離以避免造成危險及損壞。



零件快速購



M3 任務無人機系列商品除標準配備會因您購買的商品版本而有些微不同，在組裝、設定上都是一致的，您也可依照書面上的商品資訊來增添其他選購商品。



M3 RTK 標準配備

[RM43001AW]



M3 RTK 任務無人機 x1

地面站遙控器組 x 1
遙控器背帶 x 1

4800mAh 高壓智慧電池 x1



400W 2 通道充電器 x1

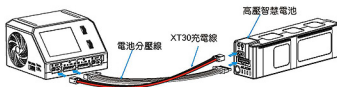
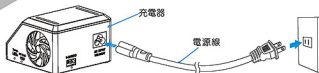
配件包

4吋螺旋槳-正 x 2
4吋螺旋槳-逆 x 2

無人機動力電池充電

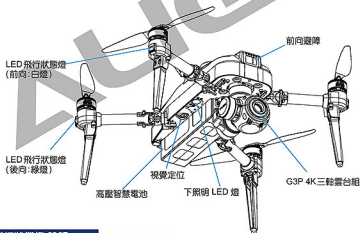
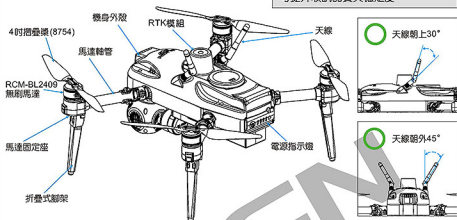
首次使用無人機及飛行前，應先將動力電池充滿電，請使用標配充電器連接智慧電池。

例：4800mAh 高壓智慧電池完全充滿電時間：約 29 分鐘。



天線方向調整提示：

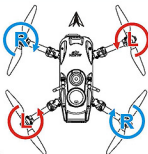
將機身天線朝上約30°、朝外約45°，
可提升收訊品質與穩定度。



LED 飛行狀態燈 說明

■ 恆亮 ■ 閃爍

狀態指示	前向燈號	後向燈號
GPS模式	☑ ☑ 白燈2閃	☑ ☑ 綠燈2閃
姿態模式	☑ 白燈1閃	☑ 綠燈1閃
自動導航模式	☑ ☑ 白燈2閃	☑ ☑ 藍燈2閃
禁止起飛 (無法解鎖)	■ 紅燈恆亮	■ 紅燈恆亮
自動返航	☑ ☑ 白燈2閃	☑ ☑ 橘燈2閃
自動降落	☑ ☑ ☑ 白燈3閃	☑ ☑ ☑ 橘燈3閃

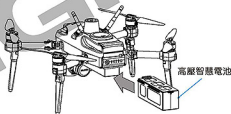


馬達固定座上所標示的正、逆轉方向符號：R向馬達組必須搭配R向主旋翼；L向馬達組必須搭配L向主旋翼。
馬達軸管順序組裝錯誤或自行更改馬達、主旋翼R/L轉向，將會造成機體升空後翻滾、撞毀，嚴重的將導致不可預期的意外發生。

高壓智慧電池安裝示意圖

高壓智慧電池為一體成型快拆式滑軌設計，能簡易輕鬆抽換電池。

電池板內搭載新型“防火花”專利設計，能有效防止電池快拆插入時所產生的火花，降低電子設備傷害及接觸耗損接觸不良問題。具電量指示燈號，按壓開關可顯示目前電池電量。

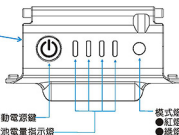


智慧型電源控制系統



電池電量指示燈說明

電池燈號顯示	電量顯示
	75%~100%
	50%~75%
	25%~50%
	1%~25%
	0% (快速閃爍)

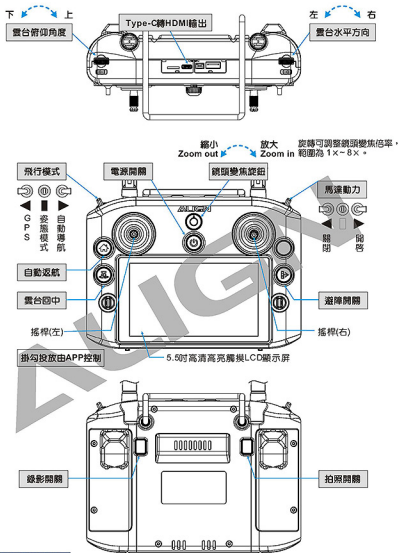


電源開啓

檢查電量：短按電源鍵檢視剩餘電量。

開啓電源：長按電源鍵3秒，電池電量指示燈亮起、模式燈閃爍，即完成開機動作。

關閉電源：長按電源鍵3秒，所有燈號熄滅，即完成關機動作。



可切換 搖桿模式

Mode 1/模式1(日本手)	Mode 2/模式2(美國手)	Mode 3/模式3(反美手)	Mode 4/模式4(反日手)
Elevator 前推/後退 Throttle 上升/下降 Rudder 偏航 Aileron 左右	Throttle 上升/下降 Elevator 前推/後退 Rudder 偏航 Aileron 左右	Elevator 前推/後退 Throttle 上升/下降 Aileron 左右 Rudder 偏航	Throttle 上升/下降 Elevator 前推/後退 Aileron 左右 Rudder 偏航

多軸飛行控制器。在出廠前已是最新版本，請安心使用。
您也可以連結至官方網站，查詢各項最新訊息。

AP3/APS utilize ArduPilot's open-source flight controller firmware, which can be found on Align GPHB page.



1. 開啟AP3地面站介面

首次使用本飛行控制系統，請詳讀免責聲明內容！一旦下載、安裝或使用本飛行控制系統軟體或其中任何部分，即表示貴用戶同意遵守各項條款與規則。

首次使用時，需創建使用者帳戶及密碼，以保護用戶資訊。
日後，輸入正確的帳戶(英文或數字8位數)、及密碼(英文或數字8位數)，成功登入後即可使用。



2. 無人機機型

顯示使用的機型。

點選〈進入地面站介面〉將直接進入地面站頁面。請確定已經正確連接飛行機。

地面站基本資訊介紹

地圖模式

飛行前檢查 / 異常即時通知 **NEW**

飛行機狀態顯示

設備已連線

設備未連線

ALIGN 首頁

遠端目標路徑規劃

區域路徑規劃

作業區域

飛行記錄

開啓與關閉

考場模式

飛行姿態 / 地圖指向

飛行傾向

飛行模式

開啓 / 關閉通知 **NEW**

飛行時間

電池電壓

遙控器訊號

RTK 授星數

衛星數量

常用設置

清除軌跡

地圖模式切換

指向回北

定位模式切換

畫面切換 (點擊右下方子母畫面，可切換主畫面為相機模式或地圖模式)

HOME點位置

電流顯示

返航導引線 (綠線) **NEW**

飛行速度顯示

無人機座標顯示 **NEW**

目前位置 (紅點閃爍) 飛行傾向指示

掛勾投放

飛行高度顯示

避障雷達距離 (紅字: 開啓 / 白字: 關閉)

上升 / 下降速度

HOME點距離

電池: 100%

遙控器: 正常

GPS: 正常

加速度計: 正常

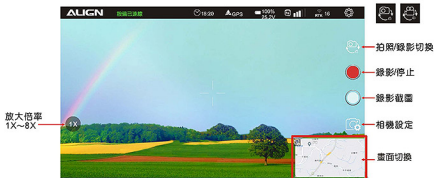
航速雷達: 正常

俯仰雷達: 正常

經度: 120.7362317 緯度: 24.2558683

5 2 370 2 1.86

CAMERA MODE 相機模式



相機模式可選擇：

放大倍率1~8倍、拍照/錄影切換、錄影/停止、錄影截圖、以及相機設定。



常用設置

(常用設置) 可開啓飛控參數設置、遙控器設置、磁力計校正、飛行機狀態資訊、RTK設置、智能電池設置、通用設置。



1. 飛控參數設置

基礎設置

可選擇飛行模式為初階、中階、運動。

設置視覺定位開關或自動切換。設定仿地避障、自動導航避障、自動起飛、自動降落功能開關、返航高度、飛行速度、上升速度..等。

參數儲存

可將當前地面站中設定的參數上傳至飛控，並儲存至飛控內部記憶體中，以確保下次開機後仍保留設定內容。



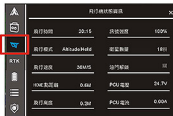
2. 遙控器設置

顯示遙控器與無人機間的通訊頻道。



3. 飛行機狀態資訊

顯示飛行時間、飛行模式、飛行速度、HOME點距離、飛行高度、電壓、電流、訊號強度、衛星數量.....等相關資訊。



飛行機狀態資訊	
飛行時間	30:15
飛行模式	Altitude Hold
飛行速度	36M/S
HOME點距離	0.6M
飛行高度	0.3M
訊號強度	100%
衛星數量	18
遙控距離	10
PCU電壓	24.7V
PCU電流	0.60A

4. RTK設置

開啓飛行器RTK定位，顯示經度、緯度、海拔、航向角；以及GNSS衛星星數等相關資訊。



RTK設置	
飛行器RTK定位	☒
固定基準站RTK	☒
經度	24.252634353°
緯度	120.736619119°
海拔	27.576735352
航向角	274.42934232°
GNSS衛星星數	14
接收機狀態	6
接收機狀態	7

5. 智能電池保護

電池保護功能

- (1) 當電池電量低，系統語音會提示「電池電量低，請儘速返航更換電池」，此時請儘速返航更換電池。
- (2) 當電量到達15%時，系統語音會提示「電池電壓過低，執行返航」，此時無人機會執行自動返航回到home點上方後自行降落，請更換電池。
- (3) 當電量達到0%時，語音會提示「電池電壓嚴重過低，請立即降落更換電池」，此時無人機會降落在當時地點，以避免因為電量太低而摔機。



注意

當無人機距離home點位置50M以上，系統會警示並自動返航。
當無人機距離home點位置50M以下，系統僅會警示提醒，無動作。



智能電池保護	
低電壓警告	☒
低電壓警告說明	當電池電量低於設定值時，系統會發出提示音，並自動返航。
嚴重低電壓警告	☒
嚴重低電壓警告說明	當電池電量低於設定值時，系統會發出提示音，並自動降落。

6. 通用設置

- 選擇語音提示開啓/關閉。
- 馬達檢測：



通用設置	
語音提示	☒
馬達檢測	☒
馬達檢測說明	當馬達檢測失敗時，系統會發出提示音，並自動降落。
馬達位置設定	☒

7-1. 馬達檢測

使用此功能時，馬達會從右前方開始，順時針方向依序慢速轉動約3秒，測試時務必仔細檢視各馬達轉向是否正常，錯誤的轉向將導致起飛時嚴重意外，馬達主旋翼轉動過程有危險性，檢測時請先確認多軸機旁無雜物，並且人要避開主旋翼轉動範圍，以免發生危險。



檢測時，請確認馬達由右前方開始，順時針方向依序轉動，請核對是否與馬達座標指示轉動方向正確，如果不正確，請勿飛行。



7-2. 磁力計校正

在以下情況，必須做磁力計的校正：

- 第一次安裝飛行控制系統時。
- 更換或移動GPS感應器時。
- 增加或減少磁力計附近的電子裝置(伺服器、電子變速器等)時。
- 當變更飛行場地，位於上一次做磁力計校正動作的位置，兩地相隔距離300公里以上時，請必須重新校正一次。
- 校正時請再次確認：移除電磁干擾源(無磁場干擾)、機身需距離地面約1公尺、遠離金屬物體。

磁力計校正步驟：

開啟AP3操作介面，點選右上角的設定圖示，選擇功能檢測項目，進入磁力計校正，選擇[手動校正]，畫面上會出現0%的進度條。

依照指示進行，無人機六面旋轉：

1. 機頭朝上，順時針旋轉450度、
2. 機頭朝左，順時針旋轉450度、
3. 機頭朝下，順時針旋轉450度、
4. 機頭朝右，順時針旋轉450度、
5. 機身朝上，順時針旋轉450度、
6. 機身朝下，順時針旋轉450度。



教學影片

<https://www.youtube.com/watch?v=F4JqCpJWZ0>



轉動時，請保持每個方向的旋轉方向一致，皆為順時針方向；校正時，進度條將自動從0%進行至100%，並顯示校正成功。

此時無人機會自動重新啟動，重新啟動後，請等待GPS衛星數量達到12顆以上，確定位穩後再進行起飛。

具備兩種任務規劃方式

1. 遠端路徑規劃



利用多點式路徑點座標，執行命令飛至指定的目的地，每個路徑點可設定飛行高度、速度，最多可設定200個路徑點。

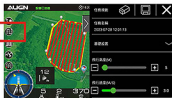
基本設置：飛行高度、飛行速度等，設定完成後，按[數據上傳至飛控]。進階設置：為個人使用習慣調整，出廠時已調至最佳化，不需設定。



2. 區域路徑規劃



於地面站的地圖上點選所要執行飛行任務的範圍，由系統依點選的區域自動規劃，最多可設定200個路徑點，運算出涵蓋整個範圍圓滑的飛行路徑。可調整移動飛行路徑方向的角度、飛行路徑點的高度、距離。基本設置：飛行高度、飛行速度等，設定完成後，按[數據上傳至飛控]。進階設置：為個人使用習慣調整，出廠時已調至最佳化，一般作業可省略不需設定。





飛行記錄

飛行記錄可自動記錄每趟任務的執行狀況，條列式展出，同時可累計飛行時間，或將其記錄歸零重新計算。

當有多筆記錄時，亦可輸入關鍵字縮小搜尋範圍，快速精準的尋找該筆飛行資料。

任務名稱	日期時間	飛行時間	飛行距離	飛行高度	飛行速度
任務1	2023-01-01 10:00:00	00:10	2.0	...	...
任務2	2023-01-01 10:00:00	00:15	3.5	...	...
任務3	2023-01-01 10:00:00	00:20	3.0	...	...
任務4	2023-01-01 10:00:00	00:25	4.0	...	...
任務5	2023-01-01 10:00:00	00:30	5.0	...	...



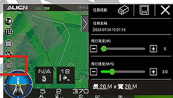
單趟任務細節

可詳細記錄每筆飛行記錄，同時記錄電壓折線圖，作為統計分析及參考數據。



考場模式

預設為20Mx20M，或自行設定長/寬尺寸，做為模擬考場的範圍，練習飛行動作並熟悉任務設定，保持穩定飛行。



地圖模式

地圖模式可選擇地形顯示方式、指向回北、定位模式。
 地形顯示選項: 衛星模式、地圖模式、混合模式切換。
 指向回北選項: 地圖方向、地圖回北切換。
 定位模式選項: 多種穩定位置中、地圖定位位置中。

點擊右下方子圖畫面，可切換主畫面為相機模式或地圖模式。



畫面切換

相機模式

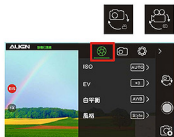
相機模式可選擇: 增強(電子防抖)開/關、放大倍率1-8倍。
 拍照/錄影切換、錄影/停止、錄影截圖、以及相機設定。

- 拍照/錄影切換: 切換相機為拍照模式或錄影模式。
- 錄影截圖: 當按下按鈕時，相機會捕捉當下的影像或場景。
- 相機設定: 可設定ISO感光度、EV曝光值、白平衡、銳利度。選擇照片解析和品質、連拍、定時拍照、拍照格式... 以及回傳影像分辨率、測光模式、光線頻率...等。



相機參數

- ISO：在較亮的光線下，可使用較低的ISO值，達到適合光線充足的情境。反之，當可用光線較少時，您需要較高的ISO值進行補償。
- EV：在正確的曝光下，EV 值越高，影像越亮；反之，越低則越暗。
- 白平衡：調整相機以捕捉影像中物體的自然色彩，使其看起來在不同光源下都能呈現真實的顏色。
- 風格：共三種設定功能，分別銳度/飽和/對比。
 - (1) 銳度調整細節和邊緣進行增強或減弱。
 - (2) 飽和調整色彩的鮮艷度。
 - (3) 對比調整影像中亮部和暗部之間的差異程度。



拍照模式

- 單拍：每次按下拍攝按鈕，相機只會拍攝一張照片。
- 定時：按下拍攝後，相機會持續地在設定的延遲時間後自動拍攝照片，可以再次按下拍攝來停止定時功能。
- 照片尺寸：提供多種尺寸選擇，尺寸越大，需要稍微等待存檔時間。
- 照片格式：
 - (1) JPG = 一般照片格式
 - (2) JPG+DNG = DNG為無損壓縮的原始影像格式。
- 日期水印：開啟後，照片右下角會顯示當下日期與時間。



錄影模式

- 分辨率越高，影像中的細節和清晰程度就越高。
- FPS代表錄影每秒捕捉和記錄的影像幀數，提供更高FPS，相機對不支援EIS(增強技術)。

※以下為無增強分辨率與FPS：

4K 60fps、2.7K 60fps、1080P 120fps、720P 120fps

- 影片格式
 - (1) MP4/H264 = 標準影像格式
 - (2) MOV = 蘋果公司開發，最初用於 QuickTime 多媒體播放器。
- ※ 建議設置為：MP4/H264
- 日期水印：開啟後，影片右下角會顯示當下日期與時間。



相機設置

- 回傳影像分辨率：此為回傳畫面質量和清晰度，640P為最佳設定值。
- 測光模式：
 - (1) 中間測光：相機對畫面中央區域進行測光。
 - (2) 多點測光：根據畫面中多個點的亮度和對比度來計算平均曝光。
- 網格：在回傳螢幕上顯示參考線，提供畫面構圖依據。
- 中心點：在回傳螢幕上顯示十字點，提供飛行方向參考。
- 光源頻率：許多國家和地區，電力網絡的標準頻率不同，建議設AUTO。
- 相機韌體版本：提供使用者有關相機韌體的相關資訊，了解是否為最新版本的需要。
- 格式化SD卡：將插在相機裡SD卡影像刪除。
- 重置相機參數：恢復相機原廠預設值。



投影方式

本遙控器支援兩種投影方式，可將畫面同步至電視：



注意

首次使用前，請確認電視與遙控器皆已安裝相容的投影軟體。
若未安裝，請至應用商店下載對應程式。
例如操作範例：Drongscreen。

方式一：Type-C 有線投影

1. 使用Type-C 轉 HDMI 三合一投影線，連接遙控器與電視。
2. USB電源端可接於電視供電：若電視無USB插槽，亦可改接市電USB插座。
3. 開啓遙控器應用程式/APP，系統將跳出提示視窗，詢問是否啓用投影。
4. 點選「確認投影」，畫面即可同步顯示於電視。

備註：可勾選「下次皆使用此方式」，日後開啓 APP 時將自動投影。



方式二：Wi-Fi 無線投影

1. 確保遙控器與電視已連接至相同的 Wi-Fi 網路。
2. 開啓電視端的投影接收軟體。
3. 開啓遙控器應用程式/APP，系統將跳出提示視窗，詢問是否啓用投影。
4. 點選「確認投影」，畫面即可同步顯示於電視。

備註：可勾選「下次皆使用此方式」，日後開啓 APP 時將自動投影。

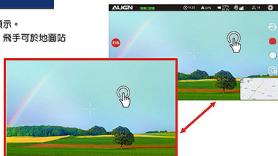


功能操作

投影後，電視畫面會與地面站 OSD 同步顯示。

若僅需顯示拍攝畫面（不含 OSD 資訊），飛手可於地面站介面連點兩下螢幕，即可暫時隱藏 OSD。

再次連點兩下，即可恢復 OSD 顯示。



遠離障礙物與人群

遙控無人機飛行時具有一定的速度，相對的也潛在著危險性，場地的選擇也相對的重要，請需遵守當地法規到合法遙控飛行場地飛行。必須注意周遭有沒有人、高樓、建築物、高壓電線、樹木等等，避免磁場干擾、外力訊號干擾及操控的不當造成自己與他人財產的損壞。請務必選擇在空曠合法專屬飛行場地。請勿在下雨、打雷、沙塵等惡劣天候下操作，以確保本身及機體的安全。



避免獨自操控

至飛行場飛行前，需確認是否有相同頻率的同好正進行飛行，因為開啓相同頻率的發射機將導致自己與他人立即干擾等意外危險。遙控無人機操控技巧在學習初期有著一定的難度，要盡量避免獨自操作飛行，需有經驗的人士在旁指導，才可以操控飛行，否則將可能造成不可預期的意外發生。（動線電腦模擬器及老手在場指導是入門必要的選擇）



禁止將無人機對著眼睛

嚴禁用手抓取運行中的無人機，並禁止將無人機對著眼睛，當主旋翼轉動後，或起飛／試飛時，務必遠離障礙物，站立位置必需距離10公尺以上，避免因人為組裝不當造成零件脫落，而引發不可預期的財物及人員損傷。



重心調校

飛行前務必確認，並調整好全載重機體的重心位置，偏移的重心容易導致飛行不穩與馬達受力不均的耗電、損傷，嚴重將導致不可預期的失衡摔機。

重心位置



天線方向調整

飛行操作時，機身天線方向調整為外八角，朝上約30°、朝外約45°，確保訊號傳輸順暢。



馬達運轉測試

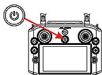
●若有換馬達時，務必嚴格核對馬達座上標示的旋轉方向是否與實際轉動一致。

※若發現任一馬達轉動方向錯誤，禁止進行飛行操作，以免發生機體損壞或飛行意外！

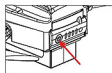


啟動電源步驟

1. 開啟遙控器 (電源鍵長按2秒)。
2. 開啟無人機 (電源鍵長按3秒)。



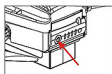
① 電源開啟



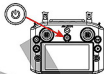
② 長按3秒開機

關閉電源步驟

1. 關閉無人機 (電源鍵長按3秒)。
2. 關閉遙控器 (長按電源開關等待螢幕顯示關機或重新啟動，再點選關機按鈕，執行遙控器關機)。



① 長按3秒關機



② 電源關閉

啟動馬達動力與關閉

啟動馬達動力

1. 將遙控器 (馬達動力) 開關切至「開啟」位置，解鎖馬達。
2. 再將兩支搖桿 (向內向下) 或 (向外向下) 45° 即可啟動馬達。



① 解鎖馬達動力



② 啟動馬達動力



關閉馬達動力

1. 正常關閉馬達動力：
腳架確實落地，下拉油門搖桿到底3-4秒後，馬達即關閉動力 (請注意 Mode1、Mode2 油門不同位置)。
2. 快速關閉馬達動力：
當無人機腳架確實落地後，先將油門搖桿下拉到底，再操作遙控器上的 (馬達動力) 開關，切換至「關閉」位置，即可快速關閉馬達動力。



● 飛行中請勿關閉「馬達動力」

「馬達動力」關閉時，將使無人機立即失去動力，可能導致墜落、損壞，甚至危及安全。僅可於起飛前檢查或降落後操作，飛行中務必保持開啟狀態。



① 關閉馬達動力



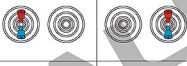
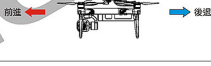
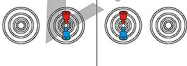
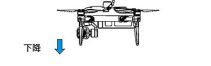
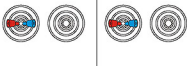
② 關閉馬達動力



飛行前請事先熟練電腦模擬飛行

在還沒瞭解無人機各動作的操控方式前，嚴禁實機飛行，請先進行電腦模擬飛行的練習，一種最有效、最安全的練習方式，就是透過市面販售的模擬軟體，以遙控器在電腦上模擬飛行，熟悉各種方向的操控，並不斷的重複，直到手指可熟練的控制各個動作及方向。

1. 將無人機放在空曠的地方(確認電源為關閉)，並將無人機的機尾對準自己。
2. 練習操作遙控器的各搖桿(各動作的操作方式如下圖)，並反覆練習油門高/低、副翼左/右、升降舵前/後及方向舵左/右操作方式。
3. 模擬飛行的練習相當重要，請重複練習直到不需思索，手指能自然隨著喊出的指令移動控制。

MODE 1(日本手)	MODE 2(美國手)	Illustration 圖示
Aileron 副翼 (左移/右移) 		
Elevator 升降 (前進/後退) 		
Throttle 油門 (上升/下降) 		
Rudder 方向(轉向) 		

GPS模式/視覺定位模式

本機搭載下視覺定位系統，於室內或無 GPS 訊號環境中，可透過視覺定位穩定懸停，最高飛行高度可達 3.5 公尺。

系統可自動判斷並切換定位模式：接收到 GPS 訊號時啟用 GPS 模式，無 GPS 訊號時則自動切換為視覺定位模式。使用者亦可於 APP 中手動設定定位模式。



CAUTION 注意

- 在視覺定位模式下，由於無法取得 GPS 資訊，無法建立 Home 點，因此自動返航功能將無法使用。
- 若於 APP 設定僅使用視覺定位模式，因無 GPS 訊號，所有自動飛行功能將無法執行。
- 當偵測定位誤差過大或環境光線不足，系統將自動關閉下方 LED 照明燈，以提升定位穩定性。

GPS(速度)

會自動保持無人機姿態水平，定高與 GPS 定位，升降、副翼、尾舵搖桿指令為速度命令，搖桿動作越大無人機飛行速度越快，最大飛行速度水平 20 公尺/秒、上升 5 公尺/秒、下降 2.5 公尺/秒。

CAUTION 注意

GPS 訊號會因天氣、外界干擾、環境...等因素影響定位。在使用 GPS 模式飛行下，如果無人機發生定位不準、偏移情況，請切換至姿態模式，將無人機手控飛回。



直線飛行速度：20 公尺/秒

姿態模式

姿態模式會自動保持無人機姿態水平與定高功能，升降、副翼、尾舵搖桿指令為角度命令，搖桿動作越大無人機動作角度越大，最大角度限制為 25 度。

a) 油門搖桿中=定高

CAUTION 注意

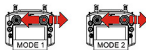
姿態模式下無避障功能，應注意周圍環境，避免碰撞，確保飛行安全。



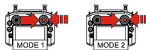
CAUTION 注意

姿態模式僅適用於具備豐富飛行經驗的使用者，嚴禁初學者操作。初學者不建議將第一段模式設定為姿態模式，以免因操作不熟導致飛行失控與意外發生。

b) 升降/副翼搖桿(左或右最大 25 度)



c) 搖桿放開(機體自動回正)



飛行模式功能對照

功能	飛行模式	姿態模式	GPS模式	視覺定位模式	自動導航模式
自動起飛		V	V	V	
自動降落* (僅適用於仿地功能機型)			V*	V*	
智慧飛行—頭向模式					V
智慧飛行—遠端路徑規劃					V
智慧飛行—區域路徑規劃					V
智慧飛行—考場模式					V
自動返航		V	V		V
失控保護		V	V		V
低電壓保護		V	V		V

智慧飛行

自動起飛

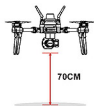
解鎖遙控器後，輕推搖桿再放開，機子會自動上升至1米並保持懸停。

GPS

自動降落

油門下拉，無人機降至70CM高度後懸停，持續下拉油門約2秒，此時無人機會自動降落。

◀ GPS
Altitude
Autopilot
自動導航

CAUTION
注意

當無人機執行自動起飛或自動降落功能時，可控制遙控器動作修正方向。

頭向模式

自動導航

是操控無人機直觀的方式，在自動導航及自動返航模式下均為頭向模式，其飛行方向相對於機身的前方。

設定方式

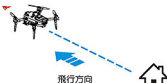
系統默認為頭向模式，不需設定。

◀ GPS
Altitude
Autopilot
自動導航



飛行狀態

飛行方向於機身的前方。



遠端路徑規劃方式

自動導航



利用多點式路徑點座標，執行命令飛至指定的目的地。可使用（地圖打點）及（無人機打點）兩種方式規劃。

設定方式1

地圖打點

-
1. 開啟APP，選取（路徑規劃）icon
 2. 在APP地圖模式規劃飛行路徑，點選至少兩個點，形成所需的路徑。
 3. 同時可以設定飛行高度、速度。
 4. 設定完成，需在APP點擊（上傳航點），待APP顯示（上傳成功）後，即完成路徑規劃。

設定方式2

無人機打點

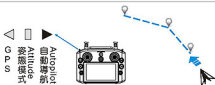
-
1. 開啟APP，選取（路徑規劃）icon
 2. 將無人機飛行至預計規劃的點，點選APP介面（飛機打點）icon即完成第一個打點位置。後續打點位置同上方式持續打點，至少兩個點，形成所需的路徑。
 3. 注意！使用無人機打點完成後需將無人機返回並降落，再設定飛行高度、速度。
 4. 規劃完成後，需在APP點擊（上傳航點），待APP顯示（上傳成功）後，即完成路徑規劃。

飛行狀態

執行路徑規劃飛行有以下兩個方式：



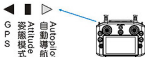
1. 自動起飛：無人機解鎖後，點選（start）icon，系統會顯示是否自動起飛？此時點選（是）後，無人機會自動起飛至設定高度接著執行飛行任務。



2. 手動起飛：無人機解鎖後手動起飛至所需高度，切換至自動導航模式，無人機會自動執行飛行任務。

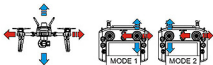
功能解除

開啟姿態模式或GPS模式，即可解除功能。



介入操控

在自動導航模式下，可手動介入控制：油门可控制高度，副翼可控制左右移動。



區域路徑規劃方式

自動導航



利用多點式區域點座標，自動規劃飛行路徑，執行命令飛至指定的區域。
可使用（地圖打點）及（無人機打點）兩種方式規劃。

設定方式1

地圖打點



1. 開啟APP，選取（區域路徑規劃）icon



2. 在APP地圖模式規劃飛行路徑，點選至少三個點，形成所需的區域。



3. 同時可以設定飛行高度、速度。



4. 設定完成，需在APP點擊（上傳航點），待APP顯示（上傳成功）後，即完成區域規劃。

設定方式2

無人機打點



1. 開啟APP，選取（區域路徑規劃）icon



2. 將無人機飛行至預計規劃的點，點選APP介面（飛機打點）icon即完成第一個打點位置。後續打點位置同上進方式持續打點，至少三個點，形成所需的區域。



3. 注意！使用無人機打點完成後需將無人機返回並降落，再設定飛行高度、速度。



4. 規劃完成後，需在APP點擊（上傳航點），待APP顯示（上傳成功）後，即完成區域規劃。

飛行狀態

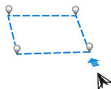
執行路區域規劃飛行有以下兩個方式：



1. 自動起飛：無人機解鎖後，點選（start）icon，系統會顯示是否自動起飛？此時點選（是）後，無人機會自動起飛至設定高度接著執行飛行任務。



2. 手動起飛：無人機解鎖後手動起飛至所需高度，切換至自動導航模式，無人機會自動執行飛行任務。



功能解除

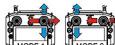
開啓姿態模式或GPS模式，即可解除功能。

Autopilot
自動導航
姿態模式
GPS



介入操控

在自動導航模式下，可手動介入控制：油門可控制高度，副翼可控制左右移動。



考場模式

自動導航



預設為20Mx20M，或自行設定長/寬尺寸，做為模擬考場的範圍，練習飛行動作並熟悉任務設定，保持穩定飛行。

系統預設飛行高度為5M、飛行速度為10M/s、停懸時間為0秒。

設定方式



1. 開啓APP，選取（考場模式）icon



2. 進入設置介面，預設為20Mx20M，或自行設定長/寬尺寸，做為模擬考場的範圍。



3. 再從地圖上無人機前方點擊第一點，生成飛行範圍。

無人機開機後，機頭朝向要飛行的方向。



4. 可在區域4個方向任意點擊第二個點，即會產生路徑及飛行方向。
例如：由下往上飛則點擊區域上方、由上往下飛則點擊區域下方。



5. 若需修改飛行高度、速度，可點擊基礎設置：設定飛行高度、飛行速度。



6. 設定完成，需在APP點擊（上傳航點），待APP顯示（上傳成功）後，即完成考場模式規劃。

飛行狀態

執行考場模式飛行有以下兩個方式：



1. 自動起飛：無人機解鎖後，點選（start）icon，系統會顯示是否自動起飛？此時點選（是）後，無人機會自動起飛至設定高度接著執行飛行任務。



2. 手動起飛：無人機解鎖後手動起飛至所需高度，切換至自動導航模式，無人機會自動執行飛行任務。

功能解除

開啓姿態模式或GPS模式，即可解除功能。



介入操控

在自動導航模式下，可手動介入控制：油門可控制高度，副翼可控制左右移動。



自動返航功能是輔助無人機在操控過程中，若發生迷航或距離太遠無法辨識正確飛行方向時，可藉由飛控系統執行自動返航指令，讓無人機在安全機制下自動解脫安全返回Home點。飛行前可先設定返航高度、返航速度。

姿態 / GPS / 自動導航

設定方式

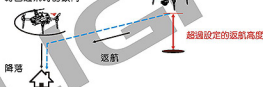


1. 開啟APP，選（常用設置）icon
2. 進入（飛控參數設置）設定返航高度、返航速度。
3. 在GPS模式下且遙控器接收範圍內，按下遙控器上的（自動返航）鍵，即執行自動返航。

飛行狀態

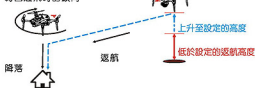
1. 無人機超過設定的返航高度時：
 - a) 無人機以當前的飛行高度，頭向朝Home點方向返航。
 - b) 回到Home點上方時，無人機會轉回起飛時的頭向，再降落。
 - c) 無人機降落後系統會自動關閉馬達動力。

轉回起飛時的頭向



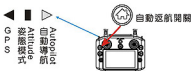
2. 無人機低於設定的返航高度時：
 - a) 無人機將上升至設定的高度，頭向朝Home點方向返航。
 - b) 回到Home點上方時，無人機會轉回起飛時的頭向，再降落。
 - c) 無人機降落後系統會自動關閉馬達動力。

轉回起飛時的頭向



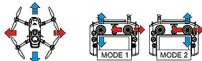
功能解除

關閉姿態模式或GPS模式。
或再次按下遙控器（自動返航）鍵。



介入操控

在執行自動降落期間，可手動調整無人機的前、後、左、右方向。



當無人機丟失遙控器訊號時，在有GPS訊號下，系統會執行自動返航。
在無GPS訊號下，無人機會原地降落。飛行前可先設定返航高度、返航速度。

姿態 / GPS / 自動導航

設定方式



1. 開啟APP，進入（常用設置）icon

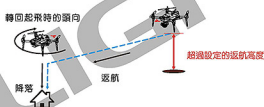


2. 進入（飛控參數設置）設定返航高度、返航速度。

飛行狀態

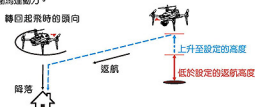
1. 無人機超過設定的返航高度時：

- 無人機以當前的飛行高度，頭向朝Home點方向返航。
- 回到Home點上方時，無人機會轉回起飛時的頭向再降落。
- 無人機降落後系統會自動關閉馬達動力。



2. 無人機低於設定的返航高度時：

- 無人機將上升至設定的高度，頭向朝Home點方向返航。
- 回到home點上方時，無人機會轉回起飛時的頭向再降落。
- 無人機降落後系統會自動關閉馬達動力。



功能解除

開啟姿態模式或GPS模式。



介入操控

在恢復 GPS 訊號的狀態下，執行自動降落期間，仍可手動調整無人機的
前、後、左、右方向。



當無人機電池電量低，系統語音會提示「電池電量低，請盡速返航更換電池」，此時請盡速返航更換電池。

系統提供兩種低電壓保護，同時會發出語音警告提示：

1. 當電量低電壓到達15%時，系統語音會提示「電池電壓過低，執行返航」，此時無人機會執行自動返航回到home點上方後自行降落，請更換電池。
2. 當電量低電壓到達0%時，系統語音會提示「電池電壓嚴重過低，請立即降落更換電池」，此時無人機會降落在當時地點，以避免因為電量太低而炸機。

飛行前可先設定返航高度、返航速度。

姿態 / GPS / 自動導航

當無人機距離home點位置50M以上，系統會警示並自動返航；當距離位置50M以下，系統僅會警示提醒，無動作。

設定方式



1. 開啓APP，選（常用設置）icon



2. 進入（飛行參數設置）設定返航高度、返航速度。

飛行狀態

1. 無人機超過設定的返航高度時：

- a) 無人機以當前的飛行高度，頭向朝Home點方向返航。
- b) 回到Home點上方時，無人機會轉回起飛時的頭向再降落。
- c) 無人機降落後系統會自動關閉馬達動力。

轉回起飛時的頭向



降落

返航

超過設定的返航高度

2. 無人機低於設定的返航高度時：

- a) 無人機將上升至設定的高度，頭向朝Home點方向返航。
- b) 回到home點上方時，無人機會轉回起飛時的頭向再降落。
- c) 無人機降落後系統會自動關閉馬達動力。

轉回起飛時的頭向



降落

返航

上升至設定的高度

低於設定的返航高度

功能解除

開啓姿態模式或GPS模式。

Autopilot
自動導航
姿態模式
GPS



介入操控

在執行自動降落期間，可手動調整無人機的前、後、左、右方向。



遙控無人機如出現異常、失控時，操作人應迅速採取緊急處理措施，確保飛機操作行為不會對任何人員、飛機、財產造成危害，處理程序述明如下。

1. 空中緊急應變處置

異常項目	通知	處理方式
動力失效	語音、畫面通知	立即迫降，並返廠維修 本機在單槳馬達失效，即無法飛行。應迅速大聲喊出（緊急閃避）！告知周圍人以提醒迅速撤離，確保安全距離。
加速度計異常	語音、畫面通知	立即迫降，並返廠維修
加速度計失效	無通知	警示警周圍人員緊急閃避
磁力計異常	語音、畫面通知	降落至安全位置，更換飛行位置
低電量	語音、燈號、畫面通知	落地並更換電池
電池毀損	無通知	警示警周圍人員緊急閃避
GPS訊號異常	語音、燈號、畫面通知	降落至安全位置，並返廠維修
資料鏈斷訊	燈號、畫面通知	降落至安全位置，並返廠維修 當遙控器信號完全中斷時，系統會依遙控器安全設置中預先設定的「故障保護模式」自動啟動對應程序，模式如下： 自動返航：無人機配備 GPS 與相關感測器，能紀錄起飛點位置斷訊時，自動啟動返航程序，飛回起飛點（Home 點）並安全降落。
拋投系統失效	無通知	維持掛載，返回HOME點排除
飛控系統異常	地面站警示	立即切換手動模式，保持通訊鏈路，尋找安全區域迫降

2. 地面緊急應變處置

異常項目	處理方式
起飛點地面水平超過25度	更換起飛地點
GPS衛星數量、精度度不足	持續等待GPS衛星數量達到標準或更換起飛地點
磁場干擾大	磁力計未能通過飛控檢測，無法解鎖起飛，更換起飛地點

★接上電源後請勿再移動無人機，否則可能造成起飛異常。

M3任務無人機

動力系統	RCM-BL2409
軸距	395mm
機身高	216mm
摺疊翼	4吋
螺旋槳直徑	221mm
有效訊號距離	15公里(無干擾)
空機重量	0.88kg
飛行重量	1.4kg(含6S 4200mAh智慧電池)
最大載重	0.65kg
最大飛行重量	2.05kg
飛行時間	約25分鐘(空載)
衛星定位	RTK模組
滯空停留精準度	水平: $\pm 0.5M$ (GNSS 訊號正常) 垂直: $\pm 0.5M$ (GNSS 訊號正常)
最大旋轉角度	70° /sec(秒)
最大傾斜角度	25° (GPS模式) 25° (姿態模式)
最大上升速度	5 M/sec(秒)
最大下降速度	2.5M/sec(秒)
最大水平飛行速度	20M/sec(秒) 約72公里/小時
最大飛行高度	500M
最大抗風等級	6級

RCM-BL2409無刷馬達

輸入電壓	6S
KV值	670KV
矽鋼片尺寸	2409
矽鋼片槽數	12
磁鐵槽數	14
尺寸/重量	φ29.7x22.5mm/26.5g

無人機飛行控制器

主處理器	型號: STM32H753 頻率: 480Mhz FLASH: 2M RAM: 1M
IMU(防震等級)(陀螺儀+加速器)	ICM-42688-P x1
高壓氣壓計	MS5611 x1
UART 串口	5
PWM輸出	1
RC輸入	S.bus及A.bus
電源輸入	6S LiPo
USB	TYPE-C
USB電壓	4.5V~5.5V
工作溫度	-40°C~85°C
尺寸/重量	43.4x29.1x6.9mm/18.2g

多軸無刷調速器

輸入電壓	7.4V~25.2V(2S~6S Li-Po)
最大持續耐電流	40A
尺寸	44x44x5mm
工作溫度	-5°C~ 45°C(23°F~ 113°F)

G3P三軸雲台

Stabilization System 穩定系統	Three-Axis Mechanical Gimbal / Pitch、Pointing、roll 三軸機械雲台/俯仰、指向、滾轉
Controllable Rotation Range 可控轉動範圍	Pitch/俯仰 -8° to 90°、Pointing/指向 ± 90

4K CAMERA 4K 相機

Photoreceptor 影像傳感器	1/2.3" SONY COMS 12 million /1200萬 effective difference pixels 36 million/ 差值有效像素3600萬
Lens 鏡頭	可視角度：FOV 100° 光圈：f/1.8 對焦點：2米至無限遠 / Focus：2 m to infinity
Lens element 鏡片	4G2P UV
ISO Range ISO 範圍	100-6400
EV Value EV值	± 2
White Balance 白平衡	Auto/Sunny/Cloudy/Overcast/Sunset 自動、晴天、陰天、多雲、日落
Style 風格	Sharpness/Saturation/Contrast 銳利、飽合、對比
Shutter speed 快門速度	1 - 1/6000s
Photo size 照片尺寸	8000x4496
Photo shooting mode 照片拍攝模式	Single shot/ 單張拍攝 Burst mode/多張連拍：(36M 5shots/張) Timed shooting/定時拍攝：36M(8000 x 4496)-7s/秒 27M(6912 x 3904)-6s/秒
Image format 圖片格式	JPEG/DNG
Video resolution 錄影解析度	4K (4096x2160) 60/30/24 fps 2.7K (2720x1530) 60/30/24 fps 1080p (1920x1080) 120/60/30/24 fps 720p (1280x720) 120/60/30 fps
Video format 影片格式	MP4/H264 MOV
Maximum Video Data Rate 影片最大資料傳輸速率	120Mbps
Supported memory card types 支援存儲卡類型	MicroSDXC：V30 A1/A2 256GB (Includes one 32GB SD card/ 標配32G SD卡一張)
Color Mode and Sampling Method 色彩模式與取樣方式	A-Log
Digital zoom 數位變焦	4K-8倍
Camera Settings 相機設置	Image resolution Metering mode: Center-weighted metering Multi-zone metering Grid/ Center point/ Light source 回傳影像分辨率 測光模式：中間測光、多點測光 網格、中心點、光源

一、政策適用範圍說明

本隱私權保護政策說明了當您使用本APP所提供之各項功能與服務時，我們如何蒐集、處理與利用您提供的個人資料。此政策僅適用於本APP所提供的服務範圍內，並不涵蓋您經由本APP導向至其他網站或第三方平台所進行的任何資料處理行為；對於非本APP所屬或未由我們管理之人員或單位，我們亦不負擔其資料使用之責任。

二、個人資料之蒐集、使用與管理方式

當您下載本APP或使用相關功能時，可能依服務需求請您提供必要的個人資料。所有資料皆僅限於特定目的內使用，未經您明確授權，不會另作其他用途。此外，本APP需註冊後方可使用，但在使用期間，我們不會蒐集除地理位置座標以外的任何個人資料。

三、資料安全與保護機制

本APP採用防火牆、惡意程式掃描、防病毒系統等資訊安全措施，保障使用者的資料安全。只有經過授權的人員方可存取個人資料，且相關人員均簽署保密條款，若有違反將依法究責。如需委託第三方提供服務，我們將要求其簽署保密協議，並落實安全稽核與控管，以確保您的資料不遭濫用。值得提醒的是，目前本APP所蒐集的帳號、手機號碼與電子郵件資訊，非屬於高敏感性資料（如信用卡或身份驗證資料），故畫面上並未遮蔽顯示。使用者應妥善保管個人裝置與登入資訊，避免因設備遺失或資訊外洩導致個資被濫用；若發現異常，應即刻通知本平台，以協助處理後續措施（如暫停付款、變更密碼等）。如因使用者本身之疏失所導致之損害，應由使用者自行負責。

四、關於外部連結

本APP可能提供前往其他網站之連結。請注意，這些外部網站皆不適用本隱私政策。當您前往其他網站時，請務必詳閱其所提供的隱私權條款，以保障自身權益。

五、個人資料的第三方使用原則

我們不會在未經您同意的情況下，將您的個人資料出售、出租、交換或轉交給其他組織或個人。除非符合以下條件之一，否則您的資料將絕對保密：

- 已獲得您的書面同意；
- 法律明文要求或行政機關依法要求提供；
- 為保護您或他人之生命、身體、自由或財產安全；
- 與公部門或學術機構合作進行統計或研究，且資料經過處理無法識別個人；
- 當您於APP上的行為違反使用規範、涉及違法或侵權時，有必要揭露資料以保護本平台或其他使用者之合法權益；
- 其他有利於您權益之情況；
- 本平台委由合作廠商處理個人資料時，亦將落實監督與控管，確保資料不被不當使用。

六、隱私權政策之變更說明

為因應科技發展、法令變動或服務調整等狀況，本政策內容將不定期進行修訂。當有重大變更時，將會於APP或相關平台公告更新內容，建議您隨時留意以保障自身權益。



一、標示資訊項目 (註：其中口處請依產品特性勾選)

本產品最大起飛重量：2.05 公斤	(1)
☒ 應 ☐ 免 依遙控無人機管理規則至民航局「遙控無人機規範管理系統」(https://drone.caa.gov.tw/) 進行線上註冊，註冊號碼應標明於機身顯著處。	(2)
☒ 應 ☐ 免 具備主動限制或告警功能之圖資軟體系統。	(3)
☐ 具型式檢驗(認可)標識且應向民航局申請辦理實體檢驗。 ☒ 免辦理檢驗或認可。	(4)(5)
操作人 ☐ 免持操作證 ☒ 應持普通操作證 ☐ 應持專業操作證。	(6)
操作本產品前，經檢查確符合飛航安全條件後從事活動，並禁止飲酒或使用影響精神之藥物，亦不得於公告禁止或限制區域飛航，其餘詳見本產品所附操作手冊說明。	(7)(8)
違反上述規定者，中央及地方主管機關得依民航法禁止其活動，並處以新臺幣1萬至150萬元罰鍰，情節重大者沒入遙控無人機。	(9)(10) (11)
本標示依據遙控無人機管理規則第17條第1項規定辦理。	

二、相關法規說明：

- (1) 遙控無人機違規規則以下所管事項則第6條第1項：自他人所有之最大起飛重量250公克以上之遙控無人機及設備(構)、學校或法人所有之遙控無人機，應由其所向民航局申請註冊，並將註冊號碼標明於遙控無人機上顯著之處後，始得操作。
- (2) 管理規則第8條：註冊號碼應依下列方式標明於遙控無人機上顯著之處：一、以標機、機頭、機身或其他能所圖之方式標明，且應確保每次飛航活動時的不受污損並保持清潔、明顯使能所圖；二、標機位置應為遙控無人機之固定結構外部；三、其顏色應使註冊號碼與背景明顯對比，且以肉眼能直接視。
- (3) 管理規則第12條第1項：最大起飛重量15公斤以上且具備定位設備之遙控無人機，應具備主動避障或告警功能之聲光軟硬體系統，以防止遙控無人機進入禁航區、限航區或航空站或飛機場四周因一定距離範圍；其應備用者依本法第4條制定及第99條之13第1項規定之範圍。
- (4) 管理規則第13條：遙控無人機之設計、製造、改良，應由設計者、製造者或改良者檢附申請書向民航局申請型式檢驗，經型式檢驗合格者，發給型式檢驗合格標，並發給型式檢驗證書。
- 自國外進口之遙控無人機，應由進口者依第一項規定向民航局申請型式檢驗，或檢附申請書向民航局申請認可，經認可者，發給認可證明文件及認可標識。
- 前二項之遙控無人機，其型式構造銘牌經民航局公告者，得免辦理檢驗或認可。
- (5) 管理規則第15條第1項：最大起飛重量25公克以上之遙控無人機，為確保遙控無人機飛行安全，應由其所向民航局申請註冊，並由其所向民航局申請註冊，檢核合格者，發給註冊合格標。
- (6) 管理規則第20條：遙控無人機操作證分級，申請者年資及其他規定如下：
A. 基礎操作證：申請者應年滿14歲，檢申請後，由民航局發給。
B. 進級操作證：申請者應年滿18歲，經考場測驗合格後，由民航局發給。
C. 專業操作證：申請者應年滿18歲並持有相關經歷證明後，經考場測驗合格後，由民航局發給。
- 前項各類操作證之作業程序如下：一、考場操作證：係於持有進級或專業操作證之操作人在考場指導下，學習指導者操作應考機或適當之最大起飛重量未達15公斤之遙控無人機(構)、二、普通操作證：得操作自他人所有之最大起飛重量25公克以上、未達15公斤且具備定位設備之遙控無人機；三、專業操作證：得操作政府機關(構)、學校或法人所有之遙控無人機及自他人所有之最大起飛重量25公克以上之遙控無人機。
- (7) 管理規則第25條：操作人從事遙控無人機飛航活動前，應依遙控無人機製造者所提供之維修指引對遙控無人機系統進行維護及檢查，符合安全飛航條件後始得活動。
- (8) 管理規則第27條：操作人操作遙控無人機應遵守下列事項：一、血液酒精濃度不得超過百分之0.02或吐氣酒精濃度不得超過每公升0.1毫克；二、不得受酒精作用而駕駛；三、不得對任何生命或財產造成危險之操作行為；四、從事第30條第1項核准之飛航活動，應依照條第3款民航局核准之作業手冊內容執行。
- (9) 民用航空法遙控無人機專章第110條之1：遙控無人機之所有人或操作人有下列情事之一者，由民航局廢止其操作證，並處新臺幣30萬元以上150萬元以下罰鍰，並得沒入遙控無人機：一、違反第99條之13第1項規定；二、從事禁航、限航區或航空站或飛機場四周一定距離範圍內從事飛航活動；三、違反第99條之14第1項規定。逾前項規定或前項400呎限制從事飛航活動。
- (10) 民用航空法遙控無人機專章第110條之2：遙控無人機之所有人或操作人有下列情事之一者，禁止其活動，並處新臺幣6萬元以上30萬元以下罰鍰：(構)部重大者，並得沒入遙控無人機：一、違反第99條之10第2項規定；二、違反第99條之10第2項規定；三、違反第99條之15第3項規定，未投保或未投保責任保險或由專業遙控無人機活動。
- 遙控無人機之所有人或操作人有下列情事之一者，禁止其活動，並處新臺幣3萬元以上15萬元以下罰鍰：(構)部重大者，並得沒入遙控無人機：一、違反第99條之10第1項規定；二、違反第99條之13第2項規定；三、違反第99條之13第2項規定；四、違反第99條之13第2項規定；五、違反第99條之13第2項規定；六、違反第99條之13第2項規定；七、違反第99條之13第2項規定；八、違反第99條之13第2項規定；九、違反第99條之13第2項規定；十、違反第99條之13第2項規定；十一、違反第99條之13第2項規定；十二、違反第99條之13第2項規定；十三、違反第99條之13第2項規定；十四、違反第99條之13第2項規定；十五、違反第99條之13第2項規定；十六、違反第99條之13第2項規定；十七、違反第99條之13第2項規定；十八、違反第99條之13第2項規定；十九、違反第99條之13第2項規定；二十、違反第99條之13第2項規定；二十一、違反第99條之13第2項規定；二十二、違反第99條之13第2項規定；二十三、違反第99條之13第2項規定；二十四、違反第99條之13第2項規定；二十五、違反第99條之13第2項規定；二十六、違反第99條之13第2項規定；二十七、違反第99條之13第2項規定；二十八、違反第99條之13第2項規定；二十九、違反第99條之13第2項規定；三十、違反第99條之13第2項規定；三十一、違反第99條之13第2項規定；三十二、違反第99條之13第2項規定；三十三、違反第99條之13第2項規定；三十四、違反第99條之13第2項規定；三十五、違反第99條之13第2項規定；三十六、違反第99條之13第2項規定；三十七、違反第99條之13第2項規定；三十八、違反第99條之13第2項規定；三十九、違反第99條之13第2項規定；四十、違反第99條之13第2項規定；四十一、違反第99條之13第2項規定；四十二、違反第99條之13第2項規定；四十三、違反第99條之13第2項規定；四十四、違反第99條之13第2項規定；四十五、違反第99條之13第2項規定；四十六、違反第99條之13第2項規定；四十七、違反第99條之13第2項規定；四十八、違反第99條之13第2項規定；四十九、違反第99條之13第2項規定；五十、違反第99條之13第2項規定；五十一、違反第99條之13第2項規定；五十二、違反第99條之13第2項規定；五十三、違反第99條之13第2項規定；五十四、違反第99條之13第2項規定；五十五、違反第99條之13第2項規定；五十六、違反第99條之13第2項規定；五十七、違反第99條之13第2項規定；五十八、違反第99條之13第2項規定；五十九、違反第99條之13第2項規定；六十、違反第99條之13第2項規定；六十一、違反第99條之13第2項規定；六十二、違反第99條之13第2項規定；六十三、違反第99條之13第2項規定；六十四、違反第99條之13第2項規定；六十五、違反第99條之13第2項規定；六十六、違反第99條之13第2項規定；六十七、違反第99條之13第2項規定；六十八、違反第99條之13第2項規定；六十九、違反第99條之13第2項規定；七十、違反第99條之13第2項規定；七十一、違反第99條之13第2項規定；七十二、違反第99條之13第2項規定；七十三、違反第99條之13第2項規定；七十四、違反第99條之13第2項規定；七十五、違反第99條之13第2項規定；七十六、違反第99條之13第2項規定；七十七、違反第99條之13第2項規定；七十八、違反第99條之13第2項規定；七十九、違反第99條之13第2項規定；八十、違反第99條之13第2項規定；八十一、違反第99條之13第2項規定；八十二、違反第99條之13第2項規定；八十三、違反第99條之13第2項規定；八十四、違反第99條之13第2項規定；八十五、違反第99條之13第2項規定；八十六、違反第99條之13第2項規定；八十七、違反第99條之13第2項規定；八十八、違反第99條之13第2項規定；八十九、違反第99條之13第2項規定；九十、違反第99條之13第2項規定；九十一、違反第99條之13第2項規定；九十二、違反第99條之13第2項規定；九十三、違反第99條之13第2項規定；九十四、違反第99條之13第2項規定；九十五、違反第99條之13第2項規定；九十六、違反第99條之13第2項規定；九十七、違反第99條之13第2項規定；九十八、違反第99條之13第2項規定；九十九、違反第99條之13第2項規定；一百、違反第99條之13第2項規定；一百零一、違反第99條之13第2項規定；一百零二、違反第99條之13第2項規定；一百零三、違反第99條之13第2項規定；一百零四、違反第99條之13第2項規定；一百零五、違反第99條之13第2項規定；一百零六、違反第99條之13第2項規定；一百零七、違反第99條之13第2項規定；一百零八、違反第99條之13第2項規定；一百零九、違反第99條之13第2項規定；一百一十、違反第99條之13第2項規定；一百一十一、違反第99條之13第2項規定；一百一十二、違反第99條之13第2項規定；一百一十三、違反第99條之13第2項規定；一百一十四、違反第99條之13第2項規定；一百一十五、違反第99條之13第2項規定；一百一十六、違反第99條之13第2項規定；一百一十七、違反第99條之13第2項規定；一百一十八、違反第99條之13第2項規定；一百一十九、違反第99條之13第2項規定；一百二十、違反第99條之13第2項規定；一百二十一、違反第99條之13第2項規定；一百二十二、違反第99條之13第2項規定；一百二十三、違反第99條之13第2項規定；一百二十四、違反第99條之13第2項規定；一百二十五、違反第99條之13第2項規定；一百二十六、違反第99條之13第2項規定；一百二十七、違反第99條之13第2項規定；一百二十八、違反第99條之13第2項規定；一百二十九、違反第99條之13第2項規定；一百三十、違反第99條之13第2項規定；一百三十一、違反第99條之13第2項規定；一百三十二、違反第99條之13第2項規定；一百三十三、違反第99條之13第2項規定；一百三十四、違反第99條之13第2項規定；一百三十五、違反第99條之13第2項規定；一百三十六、違反第99條之13第2項規定；一百三十七、違反第99條之13第2項規定；一百三十八、違反第99條之13第2項規定；一百三十九、違反第99條之13第2項規定；一百四十、違反第99條之13第2項規定；一百四十一、違反第99條之13第2項規定；一百四十二、違反第99條之13第2項規定；一百四十三、違反第99條之13第2項規定；一百四十四、違反第99條之13第2項規定；一百四十五、違反第99條之13第2項規定；一百四十六、違反第99條之13第2項規定；一百四十七、違反第99條之13第2項規定；一百四十八、違反第99條之13第2項規定；一百四十九、違反第99條之13第2項規定；一百五十、違反第99條之13第2項規定；一百五十一、違反第99條之13第2項規定；一百五十二、違反第99條之13第2項規定；一百五十三、違反第99條之13第2項規定；一百五十四、違反第99條之13第2項規定；一百五十五、違反第99條之13第2項規定；一百五十六、違反第99條之13第2項規定；一百五十七、違反第99條之13第2項規定；一百五十八、違反第99條之13第2項規定；一百五十九、違反第99條之13第2項規定；一百六十、違反第99條之13第2項規定；一百六十一、違反第99條之13第2項規定；一百六十二、違反第99條之13第2項規定；一百六十三、違反第99條之13第2項規定；一百六十四、違反第99條之13第2項規定；一百六十五、違反第99條之13第2項規定；一百六十六、違反第99條之13第2項規定；一百六十七、違反第99條之13第2項規定；一百六十八、違反第99條之13第2項規定；一百六十九、違反第99條之13第2項規定；一百七十、違反第99條之13第2項規定；一百七十一、違反第99條之13第2項規定；一百七十二、違反第99條之13第2項規定；一百七十三、違反第99條之13第2項規定；一百七十四、違反第99條之13第2項規定；一百



感謝您購買亞拓系列商品，謹表謝意！

1. 亞托空拍/任務無人機、攝影無人機、植保無人機、屬「衛星導航無人機」，民航局已有限先登錄資料，操作者可直接在空中交通民用航空局無人機專導註冊完成後，發給系統下載導航型號即可快速完成註冊程序。
2. 亞托空拍直昇機、FPV穿越機/多軸空拍機等商品，其屬於「自製無人機(含航空模型機)」，飛友需自行辦理型號登錄作業。
3. 相類型號、構造、尺寸(長×寬×高)、飛翼類型、直昇機機翼類型/多旋翼類型、使用動力、導航系統……等詳細說明，請參考下列QR Code：「空拍無人機種類資訊」、「空拍者」、「空拍無人機註冊教學」、「飛行者註冊」。



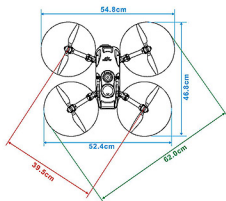
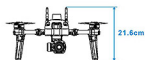
雜誌的 Code
 0 到 9 用於分類



圖書分類 Code
已見輸入庫註冊表

ALIGN

Specifications / 產品規格:



廠牌	ALIGN
產品型號	M3 RTK任務無人機
構造	無人多旋翼機
尺寸(長x寬x高) (公分)	46.8x54.8x21.6(cm)
多旋翼軸距	39.5(cm)
使用動力	電池
導航方式	衛星系統
最大起飛重量(公斤)	2.05(kg)
最大速度(公里/小時)	72(Km/h)
遙控方式	WIFI
遙控頻率	2.4G