

INSTRUCTION MANUAL

使用說明書

[RM43004AW]



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	6
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
遙控器APP畫面投影操作說明	12
飛行前檢查與注意	13
啟動電源步驟與關閉	14
啟動馬達動力與關閉	14
飛行動作	15
飛行模式	16
智慧飛行	17
自動返航	21
失控保護	22
低電壓保護	23
緊急應變程序	24
產品規格	25
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，並需了解自與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好手正進行飛行，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。(熟練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、精神不佳或不當指導，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在身體上或環境上的嚴重損傷，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 S 標準配備

[RM43004AW]



M3 S 任務無人機 x1



地面站遙控器組 x1



4800mAh 高壓智慧電池 x1



400W 2 通道充電器 x1

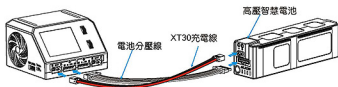
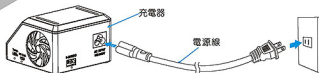
配件包

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

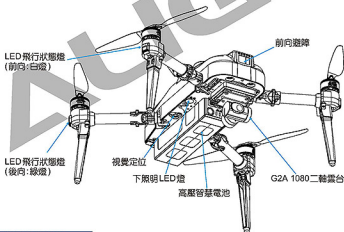
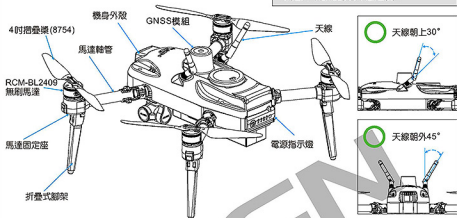
首次使用無人機及飛行前，應先將動力電池充滿電，請使用標配充電器連接智慧電池。

例：4800mAh 高壓智慧電池完全充滿電時間：約25分鐘。



天線方向調整提示：

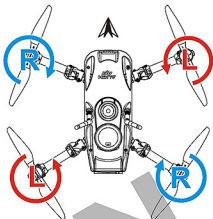
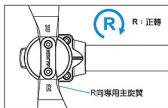
將機身天線朝上約30°、朝外約45°，可提升收訊品質與穩定度。



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



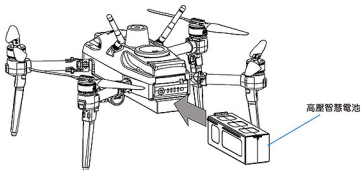
CAUTION
注意

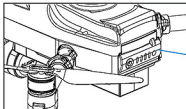
馬達固定座上所標示的正、逆轉方向符號：R向馬達組必須搭配R向主旋翼；L向馬達組必須搭配L向主旋翼。馬達軸角順序組裝錯誤或自行更改馬達、主旋翼R/L轉向，將會造成機體升空後翻滾、撞毀，嚴重的將導致不可預期的意外發生。

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，能應易輕鬆抽換電池。

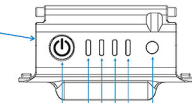
電池板內搭載新型“防火花”專利設計，能有效防止電池快拆插入時所產生的火花，降低電子設備傷害及接頭耗損接觸不良問題。具電量指示燈號，按壓開關可顯示目前電池電量。





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)



啟動電源鍵

電池電量指示燈

模式燈

●紅燈：無法解鎖

●綠燈：可以解鎖

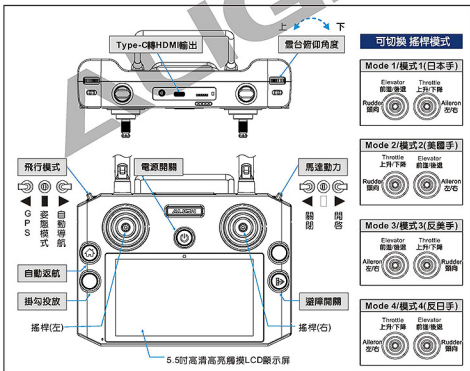
電源開啓

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。

地面站遙控器功能



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

飛行前檢查

電池	100%
遙控器	正常
昇降	正常
GPS	正常
加速度計	正常
航速/轉速	正常
防地速	正常

掛勾投放

飛行高度顯示

避障雷達距離 (紅字:開啓/白字:關閉)

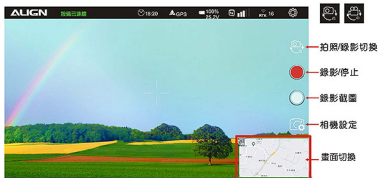
上升/下降速度

HOME點距離

經度: 120.7362317 緯度: 24.2558683

5 H₀ 2 370 2 1.86

CAMERA MODE 相機模式



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。



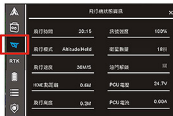
2. 遙控器設置

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
通訊距離	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	24.25264353°
緯度	120.73661911°
海拔	27.576735352
航向角	274.42934232°
GNSS衛星星數	14
通訊距離	6
通訊頻寬	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。



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	☒
低電壓警告時間	10s
嚴重低電壓警告	☒
飛行器電池電量低時，系統會自動返航，自動降落更換電池。	
飛行器電池電量嚴重過低時，系統會自動降落，同時會自動降落。	

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	☒
馬達電壓檢測	☒
馬達位置檢測	☒

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器時。
- 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

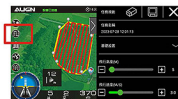
利用多點式路徑點座標，執行命令飛至指定的目的地，每個路徑點可設定飛行高度、速度，最多可設定200個路徑點。

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 10:05:00	00:15	3.5	...	...
任務3	2023-01-01 10:10:00	00:20	5.0	...	...
任務4	2023-01-01 10:15:00	00:25	6.5	...	...
任務5	2023-01-01 10:20:00	00:30	8.0	...	...



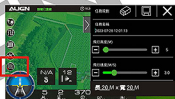
單趟任務細節

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：多軸穩定位置中、地圖定位位置中。



點擊右下方子畫面，可切換主畫面為相機模式或地圖模式。

畫面切換

相機模式

- 拍照/錄影切換：切換相機為拍照模式或錄影模式。
- 錄影截圖：當按下按鍵時，相機會捕捉當下的影像或場景。



錄影截圖

錄影停止

拍照錄影切換

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：



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。

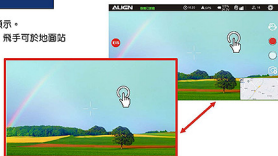


功能操作

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。



天線朝上30°



天線朝外45°

馬達運轉測試

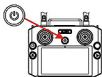
- 若有換馬達時，務必嚴格核對馬達座上標示的旋轉方向是否與實際轉動一致。

※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！

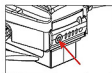


啟動電源步驟

1. 開啓遙控器 (電源鍵長按2秒)。
2. 開啓無人機 (電源鍵長按3秒)。



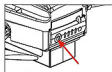
① 電源開啓



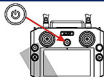
② 長按3秒開機

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

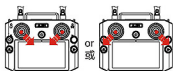
啟動馬達動力與關閉

啟動馬達動力

1. 將遙控器 (馬達動力) 開關切至「開啓」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。

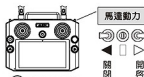


● 飛行中請勿將關閉「馬達動力」

「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，飛行中務必保持開啓狀態。



① 關閉馬達動力

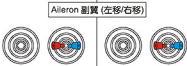
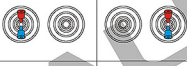
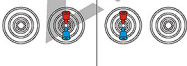
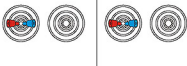


② 關閉馬達動力

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，系統將自動開啟下方 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

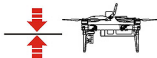
姿態模式會自動保持無人機姿態水平與定高功能，升降、副翼、尾舵搖桿指令為角度命令，搖桿動作越大無人機動作角度越大，最大角度限制為 25 度。

a) 油門搖桿中=定高



CAUTION 注意

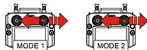
姿態模式下無避障功能，應注意周圍環境，避免碰撞，確保飛行安全。



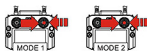
CAUTION 注意

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	自動導航模式
自動起飛		V	V	
自動降落* (僅適用於仿地功能機型)			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

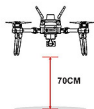
解鎖遙控器後，輕推搖桿再放開，機子會自動上升至1米並保持懸停。

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
◻ 姿態模式
▶ 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
◻ 姿態模式
▶ Autopilot
自動導航



飛行狀態

飛行方向於機身的前方。



飛行方向



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

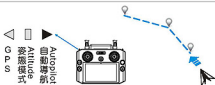
-
1. 開啟APP，選取（路徑規劃）icon
 2. 將無人機飛行至預計規劃的點，點選APP介面（飛機打點）icon即完成第一個打點位置。後續打點位置同上方式持續打點，至少兩個點，形成所需的路徑。
 3. 注意！使用無人機打點完成後需將無人機返回並降落，再設定飛行高度、速度。
 4. 規劃完成後，需在APP點擊（上傳航點），待APP顯示（上傳成功）後，即完成路徑規劃。

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。

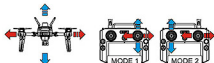
功能解除

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

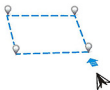
執行路區域規劃飛行有以下兩個方式：



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：油門可控制高度，副翼可控制左右移動。



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。

系統預設飛行高度為5M、飛行速度為10M/s、停懸時間為0秒。

自動導航

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，可點選基礎設置：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。



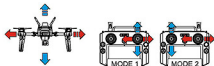
功能解除

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，可藉由飛控系统執行自動返航指令，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

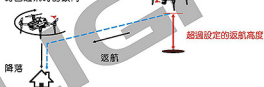


1. 開啟APP，選（常用設置）icon
2. 進入（飛控參數設置）設定返航高度、返航速度。
3. 在GPS模式下且遙控器接收範圍內，按下遙控器上的（自動返航）鍵，即執行自動返航。

飛行狀態

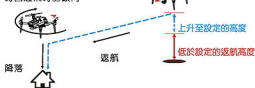
1. 無人機超過設定的返航高度時：
 - a) 無人機以當前的飛行高度，頭向朝Home點方向返航。
 - b) 回到Home點上方時，無人機會轉回起飛時的頭向，再降落。
 - c) 無人機降落後系統會自動關閉馬達動力。

轉回起飛時的頭向



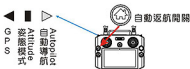
2. 無人機低於設定的返航高度時：
 - a) 無人機將上升至設定的高度，頭向朝Home點方向返航。
 - b) 回到Home點上方時，無人機會轉回起飛時的頭向，再降落。
 - c) 無人機降落後系統會自動關閉馬達動力。

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

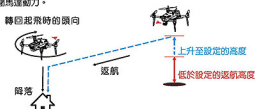
1. 無人機超過設定的返航高度時：

- 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，請盡快返航更換電池」，此時請盡快返航更換電池。

姿態 / GPS / 自動導航

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。

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：

- 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



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



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	警示警同團人員緊急閃避
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	警示警同團人員緊急閃避
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	2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	GNSS
滯空停留精準度	水平：±0.5M (GNSS 訊號正常) 垂直：±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

G2A 1080二軸雲台

鏡頭規格	1/2.7 Sensor、EFL=2.4mm
俯仰角度	100°
橫滾角度	40°
像素	200w
錄像分辨率	1080p 25fps
圖傳分辨率	640*360
支持內存卡	16G、32G、64G、128G
測量量程	0.05-20M
測量精度	0.05-2m：±2cm 2-20m：±2%
測量速度	50Hz/100Hz
激光分辨率	1cm
光源波長	750-830nm
工作電壓	3.5-5.5V
工作溫度	-10~60℃
功耗	60mA@5V
尺寸/重量	57.5*49*47.1mm/51g

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
磁鐵極數	14
尺寸/重量	φ 29.7x22.5mm/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)

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，若有違反將依法追究。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，這些外部網站並不適用本隱私政策。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。



Memo



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 依據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)
操作人口免持操作證 ☒ 應持普通操作證 ☐ 應持專業操作證。	(6)
操作本產品前，經檢查確保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：

- 遙控無人機管理規則(以下簡稱管理規則)第9條第1項：自然人所有之最大起飛重量250公斤以上之遙控無人機及政府機關(構)、學校或法人所有之遙控無人機，應由所有人向民航局申請註冊，並將註冊號碼標明於遙控無人機上顯著之處後，始得操作。
- 管理規則第9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、以標識、圖則、標章或其他所能顯著之方式標明，且應確保每次飛航活動時不至於被塗抹或清除、明顯脫落。二、標章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反差，且以內嵌或凸顯為佳。
- 管理規則第12條第1項：最大起飛重量1公斤以上且裝置導航設備之遙控無人機，應具備主動限制或告警功能之圖資軟體系統，以防止遙控無人機進入禁航區、限航區及航空站或飛行場四週之一定距離範圍；其圖資應符合本法第4條第1項及第99條之13第1項公告之範圍。
- 管理規則第13條：遙控無人機之設計、製造、改裝，應由設計者、製造者或改裝者檢附申請書向民航局申請型式檢驗，經型式檢驗合格者，發給型式檢驗合格證，並發給型式檢驗證書。一、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證書。二、前二項之遙控無人機，其型式檢驗證書經民航局公告者，得免辦理檢驗或認可。
- 管理規則第15條第1項：最大起飛重量25公斤以上之遙控無人機，為確保遙控無人機符合設計、製造、改裝之性能要求，應由所有人檢附申請書向民航局申請實體檢驗，經檢驗合格者，發給實體檢驗合格證。
- 管理規則第20條：遙控無人機操作證分普通、專業及特種三種，申請者年齡及其他規定如下：
A. 普通操作證：申請者應年滿14歲，經申請後，由民航局發給。
B. 專業操作證：申請者應年滿18歲，經申請後，由民航局發給。
C. 特種操作證：申請者應年滿18歲並符合相關特種規定，經資格檢核及學業、術科測驗合格後，由民航局發給。
前項各款操作證之操作權限如下：一、普通操作證：得於普通遙控無人機或專業遙控無人機之操作人在旁指導下，學習指導者操作權所屬範圍內之遙控無人機。二、專業操作證：得操作自然人所有最大起飛重量25公斤以上、未達15公斤且裝置導航設備之遙控無人機。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然人所有最大起飛重量15公斤以上之遙控無人機。
- 管理規則第25條：操作人從事遙控無人機飛航活動，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。
- 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或吐氣中酒精濃度不得超過每公升0.1毫克。二、不得受酒精作用而影響駕駛，導致行為能力受到損傷。三、不得對任何生命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，應依向條項第3款民航局核准之作業手冊內容執行。
- 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：一、違反第99條之13第1項規定，於禁航區、限航區及航空站或飛行場四週之一定距離範圍內從事飛航活動。二、違反第99條之14第1項第1款規定，逾距地面或水面高度400呎從事飛航活動。
- 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：情節重大者，並得沒入遙控無人機：一、違反第99條之10第2項規定，未領有操作證而操作遙控無人機。二、違反第99條之13第3項規定，未投保或未足額投保責任保險而從事遙控無人機活動。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：情節重大者，並得沒入遙控無人機：一、違反第99條之10第1項有關遙控無人機註冊或標明註冊號碼之規定。二、違反第99條之13第2項有關註冊商標、標(市)政府公告區域、時間及其他管理事項之規定。三、違反第99條之14第1項第2款至第10款遙控無人機飛航活動應遵守之規定。本條規定之處罰，除同時違反第99條之13第1項或第99條之14第1項第1款由民航局處罰外，由直轄市、縣(市)政府處罰之。
- 民用航空法遙控無人機專章第110條之3：違反第99條之17所定規則有關頻頻識別、檢驗、認可、維修與檢查、飛航活動之活動許可及內容、製造者與進口者之登錄及責任、飛航安全相關事件之通報等事項規定者，禁止其活動，並處新臺幣1萬元以上150萬元以下罰鍰；情節重大者，並得沒入遙控無人機。



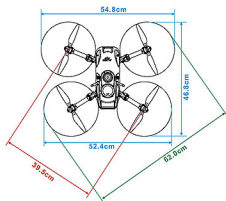
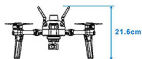
感謝您購買亞拓系列商品，謹表謝意！

- 亞拓空拍/任務無人機、攝影無人機、植保無人機、圖「衛星導航無人機」，民航局已有預先登錄資料，操作者可直接往交通部民用航空局無人機專章註冊完成。登錄系統下拉選單類型即可快速完成註冊程序。
- 亞拓遙控直昇機、FPV穿越機(多軸空拍機)商品，其屬於「自製無人機(含航空模型)」，飛友需自行辦理型式檢驗作業。
- 相稱重量、構造、尺寸(長×寬×高)、飛機翼展/直昇機翼展半徑/多旋翼軸距、使用動力、導航方式...等詳細資訊，請連結右側QR Code「亞拓無人機註冊資料」，或參考「亞拓無人機註冊教學」進行登錄註冊。



ALIGN

Specifications / 產品規格:



廠牌	ALIGN
產品型號	M3 S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