

道通龙鱼系列固件更新说明

发布日期：	2023年2月17日
道通龙鱼 Pro + V9 基站固件大包：	V13.0.42
道通龙鱼 Standard + V9 基站固件大包：	V12.0.22
道通龙鱼 Lite + V9 基站固件大包：	V11.0.34
Autel Voyager APP：	V2.0.80
道通龙鱼地面站：	V1.0.10

更新日志：

亲爱的用户，本次更新针对道通龙鱼当前固件的功能新增、错误修复和体验优化的更新，建议所有用户进行更新安装。

【飞行逻辑调整】

- 修改航线规划限制**：分别增加上升盘旋点与起飞点/下降盘旋点与降落点之间的最小距离；
(最小距离=360m+ ($\sqrt{3}+1$)*最小转弯半径)
- 优化航线任务返航逻辑**：在下降盘旋点高度与航线任务最后高度二者间，先取较高点为安全返航高度，飞行器抵达到该安全返航高度后飞向下降盘旋点；

【新增核心功能】

- 新增云台在热成像模式下的船舶跟踪的功能；
- 新增图传画面中对目标物位置坐标进行标记的功能；
- 新增飞行过程中真高信息显示功能；
- 新增航点任务过程中，航线角度与云台朝向夹角设置的功能；
- 新增手动飞行模式下执行快速任务的功能；
- 新增触发硬件系统过热保护的告警提示功能；
- 新增触发电池低温低电时限飞的告警提示功能；
- 新增飞行器处于地面时温度过高执行自动关机的告警提示的功能；
- 新增飞行器主CAN总线失效情况的飞行安全保障逻辑；

【系统优化与问题修复】

- 降低云台在目标跟踪过程中，由起落架或机翼遮挡导致目标物跟踪丢失发生的概率；
- 取消飞行开机音乐；
- 执行一键降落时，APP显示为“迫降”；
- 优化Autel Voyager 用户界面显示；
- 优化道通龙鱼系统稳定性与提升飞行安全性能；
- 修复不同型号飞行器之间APP兼容性问题；
- 修复其他影响安全飞行的问题；