



H30 R30

使用说明书

V1.4

注意

本产品使用以下词条因操作不当可能带来的潜在危险加以分级说明。

注意: 如果不遵循说明进行操作,可能会导致财产损失和轻微伤害。

注意: 如果不遵循说明进行操作,可能会导致财产损失、 重大事故和严重伤害。

警告: 通过阅读整个用户手册,熟悉产品的功能之后再进行操作。如果没有正确操作本产品可能会对自身或他人造成严重伤害,或者导致产品损坏和财产损失。本产品较为复杂,需要经过一段时间熟悉后才能安全使用,并且需要具备一些基本常识后才能进行操作,如果没有强烈的安全意识,不恰当的操作可能会导致产品损坏和财产损失,甚至对自身或他人造成严重伤害。本产品不适合儿童使用。切勿使用非云卓提供或建议的部件,必须严格遵守云卓的指引来使用产品。

一、概述

1、产品特性

- (1) H30 系列采用全新的高通骁龙 660 8 核处理器,搭载安卓 9 (64 位)嵌入式系统,采用先进的 SDR 技术,和超级协议栈,让图像更加清晰,延迟更低,抗干扰更强,可用于无人车,无人船,机器人,工控设备等。
 - (2) 支持 HDMI(遥控端),双路网口, sensor接口, 双路串口透传, SBUS 等丰富的接口。
- (3) H30 采用10.1 寸工业触摸屏+阳光可视屏,阳光下依然清查看。屏幕分辨率 1920*1200。支持 1080P 高清数字图传。双三频天线信号互相补充,超强信号,配合算法控制和失步跳频算法,大大增加了弱信号通讯能力。内置双扬声器,三频 800M,1.4G,2.4G, Wifi 2.4 5G。
- (4) 采用高能量密度的锂离子电池,满电可工作 5 个小时,一贯的荒野求生思维让您对设备的可靠性毫无牵挂。
- (5) H30 支持 HDMI、SIM 卡网口、USB 接口、type-c 接口、RJ45 网口,TF 卡槽,PPM 接口。R30 双路串口透传、双路网口、sbus 等丰富的接口。并支持更多网口的相机、云台、吊舱等视频设备。提供开发包,SDK 和技术支持,支持视频悬浮,支持 QGC 与无线 RTSP 视频流分享。
- (6) 采用气象硅胶,磨砂橡胶,不锈钢,ABS使得拥有极致的手感的同时,也满足了户外使用的恶劣条件,H30 在机身,控制开关,各外设接口处均做防尘保护措施,确保设备在恶劣环境中的稳定流畅运行。
- (7) 丰富的地面接口, RJ45 网络接口,远距离连接内网, Type-C 安卓高速 USB 接口, OTG 接口可接 U 盘,,拓展 TF 卡插槽。
 - (8) 2个独立的 2 维度云台控制杆, 让云台飞手得心应手, 如鱼得水。

2、主要用途及适用范围

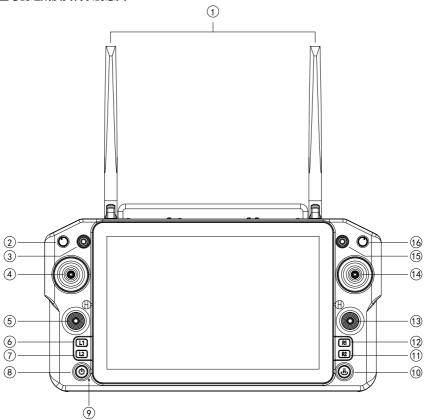
用于遥控操作车、船、机器人等进行视频图像传输、数据传输和操控。

3、品种、规格、 产品参数

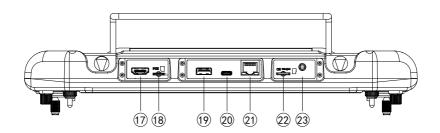
H30遥控器参数				
产品型号	H30	通道数	16	
工作电压	4.2V(内置电池)	射频功率	23dBm@CE/FCC	
频段	800M/1.4G/2.4G	动态调频	支持跳频	
尺寸	346(长)*196.5(宽) *89.4mm(高)	重量	1.5kg	
续航时间	5小时	电池	20000mA/H	
升级	OTA包/在线升级	充电接口	TYPE-C	
运行内存	4G	系统存储内存	64G	
应用	无人车、无人船、机器人、工控设备			

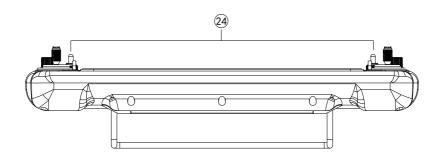
R30接收机参数				
产品型号	R30	通道数	16	
工作电压	7.2V~72V	射频功率	23dBm@CE/FCC	
尺寸	76.4(长)*59(宽)* 15(高)mm	重量	65g	

4、型号的组成及其代表的意义

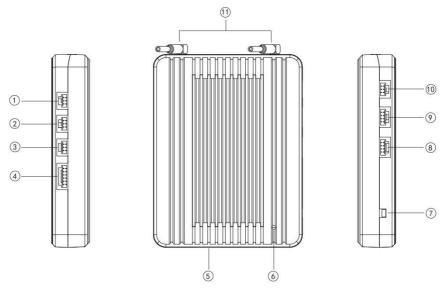


序号	注解		注解	
1	800M/1.4G/2.4G三种天线	9 麦克风		
2	旋钮开关AUX1	10 按键H		
3	拨动三档开关SW1	11 R2按键		
4	左摇杆X1、Y1	12	R1按键	
5	左小摇杆 X3、Y3	13	右小摇杆 X4、Y4	
6	L1按键	14	右摇杆 X2、Y2	
7	L2按键	15 拨动三档开关 SW2		
8	电源键	16	16 旋钮开关 AUX2	



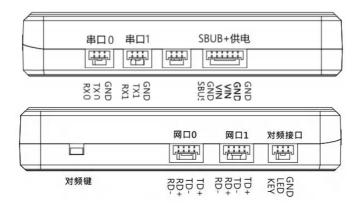


序号	注解	序号注解		
17	HDMI 接口	21 RJ45 网口接口		
18	SIM 卡槽 22 TF 卡打		TF 卡插口	
19	USB 接口 23 PPM 接口		PPM 接口	
20	TYPE-C 接口	24	挂绳接口	



序号	注解	序号	注解
1	串口 0	7	对频键
2	串口 1	8	図口 0
3	预留口(暂无功能) 9		网口 1
4	电源7.2-72V 输入和SBUS输出	BUS输出 10 外接对频按键接口	
5	Type-c 接口	11 天线MMCX接口	
6	对频状态指示灯		

5、端口定义图



6、使用环境条件

注意

- A) 环境温度:-10℃~+45℃。
- B) 贮存温度: -20℃~+50℃。
- C) 相对湿度: Not exceed 85%。
- D) 大气压力:86kPa~106kPao
- E)使用地点不允许有爆炸危险的介质,周围介质中不应含有腐蚀金属和破坏绝缘的气体及导电介质,不允许充满水蒸气及有严重的霉菌存在。
 - F) 使用地点应具有防御雨、雪、风、沙、灰的设施。

7、工作条件

供电方式和注意事项

H30系列地面端内置一体式可充电锂电池,兼容市场标准TYPE-C接口(例如手机、相机等数码产品USB充电器)进行充电。

如在地面端充电时遇到冒烟、有异味、漏夜的情况下时,请勿继续给地面端充电,请移送至本公司讲行维修。

请勿在婴儿触碰区域给本产品进行充电,以免发生触电危险。 请勿在超过60℃的环境下对本产品进行充电。

二、使用、操作

1、使用前的准备和检查

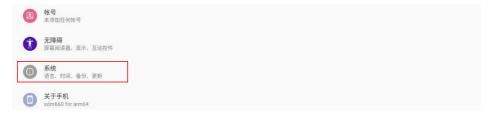
注意

- ①使用前务必先检查遥控器电量是否充足。
- ② 使用前请检查天线是否按要求摆放,已获得最佳效果。
- ③ 用户应确保自己不在醉酒、药物影响下操作使用。

2、使用方法

语言设置

① 进入系统设置、选择系统->语言和输入法



② 进入语言和输入法后,点击语言->语言可进行语言的切换、添加、删除



状态提示栏





- ①WIFI 连接标识
- ②SIM 手机卡信号标识
- ③电量显示
- ④返回按键
- ⑤返回主键面按键
- ⑥后台任务管理

H30 助手介绍

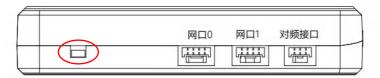


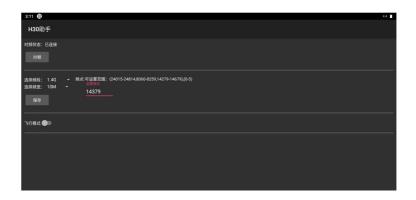
- ①手型设置,对遥控器的摇杆操作方式(手型:美国手,日本手。默认美国手)进行切换,1.读取 2.设置 3.保存。
- ②视频查看: 可以查看 RTSP 视频(详细在下页介绍)
- ③检查遥控器各个通道的值是否正常



- ④无线参数配置。将遥控器与其他接收机进行对频(对频方法在下方介绍:图像连接及设置)
- ⑤信号查看(查看信号)
- ⑥高级参数里可调整修改接收机串口波特率、遥控器调参、升级设备、SN、教练模式(开发中)、 无线模块升级(密码999仅限专业人员调试)

对频操作

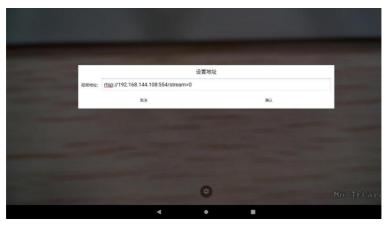




注意: 遥控器与接收机整套出厂是已经对好频的状态, 只需上电等待 20 秒自动对频即可。

①接收机通电,电源灯-红灯常亮。等待20秒后,长按接收机SET对频键-蓝灯闪烁后松开(更换才需要重新对频接收机遥控器)。

②进入 H30 助手,点击对频,对频状态: 对频中。。。对频成功后状态会显示已连接,对频成功(接收机绿灯常亮)



图像连接及设置

网口摄像头网段需要提前设置为 144 网段(192.168.144.XXX)摄像头连接接收机网口 0 或网口 1, 引脚定义见本文《一、概述->5.端口定义图》部分。

设置: 此设置显示通过天空端的网口来传输图像,显示 C10 三轴云台摄像头(已接 C10 的情况下)rtsp://192.168.144.108:554/stream=0 安装第三方网口吊舱相机需要询问相机厂家要 rtsp 地址。

如何在 H30 遥控器地面站显示数传图传

串口0	串口1	SBUB+供电	
GND TX 0 RX 0	RX1	GND GND VIN GND SBUS	

自动驾驶控制器数传线连接串口 0, 以云卓地面站为列做参考连接数传(H30 助手需要关闭)

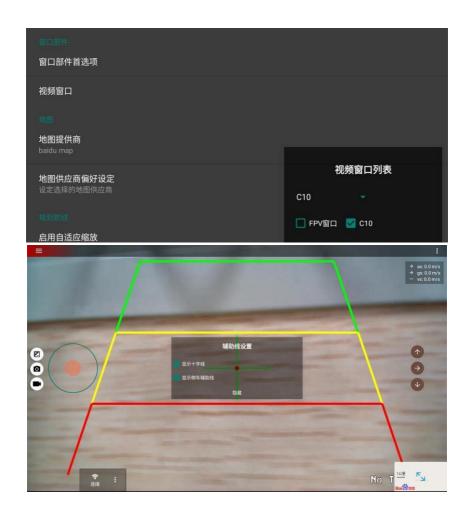


地面站:

串口 0: 服务器 IP: 192.168.144.101 服务器端口: 14550 直接点击连接。 串口 1: 服务器 IP: 192.168.144.101 服务器端口: 14551 直接点击连接。 C10 三轴云台连接网口 0 或者网口 1, 以地面站为列做参考连接图传

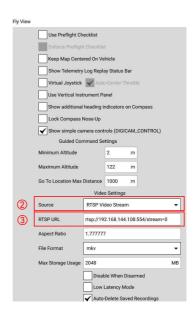
畫->常用设置->其他设置->用户界面->视频窗口

->C10 (显示 C10 画面)



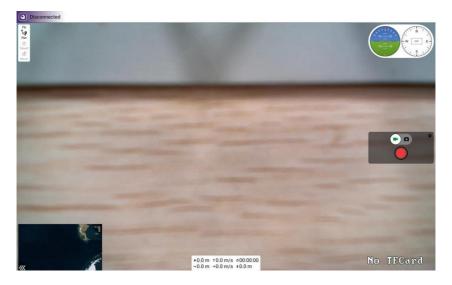
->自定义(显示其他摄像头则输入RTSP地址显示) 以H30遥控器QGC地面站为列做参考连接图传(H30助手后台需要关闭)

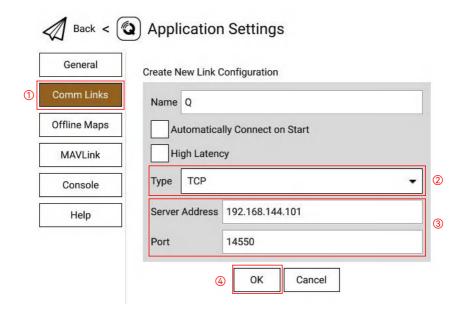




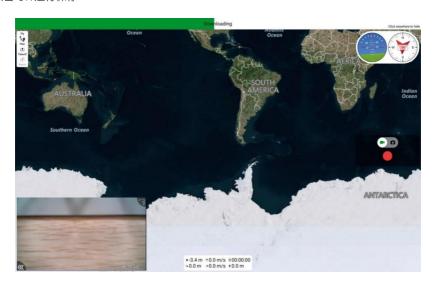
点击 QGC 中的 Q 系统设置标识进入设置。

- ①点击 General(常规)
- ②将 Source (视频来源) 更改为 RTSP Video Stresm
- ③在 RTSP URL 填入网口相机的 RTSP 地址,C10 三轴云台的图像(需要接 C10)RTSP 地址 rtsp://192.168.144.108:554/stream=0





- ①点击 Comm Links(通讯连接)①点击 General(常规)
- ②点击 ADD 添加,将 Type(类型)更改为 TCP,Name 命名。
- ③串口 0: Server Address (服务器地址) 改为 192.168.144.101 Port 监听端口改为 14550
- 串口 1: Server Address(服务器地址)改为 192.168.144.101 Port 监听端口改为 14551
- ④点击 OK 进行保存



如何联网

遥控器可以通过三种方式联网:

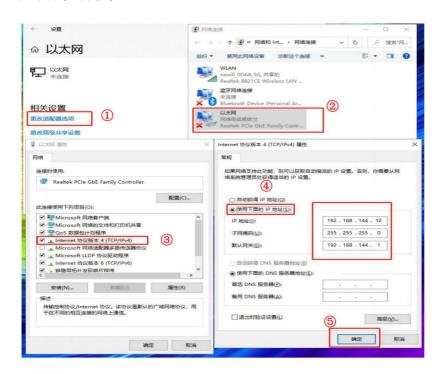
- (1) 连接 2.4G 或 5G 的 wifi 联网
- (2) 通过遥控器端的 WAN 口联网
- (3) 插 SIM 卡上网。

如何共享数传、图传

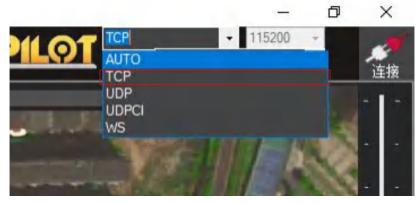


1.共享数传

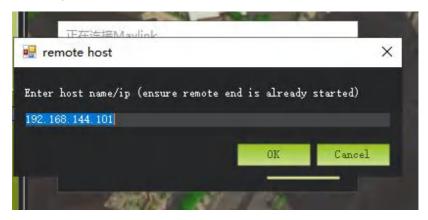
- (1) 遥控器通过网线连接电脑网口。
- 注意: 遥控器地面站必须断开连接!
- (2) 打开电脑设置->点击适配器->选择以太网->选择IPV4协议->选择自定义IP地址->按图中的方式输入->点击确认(见下图)。



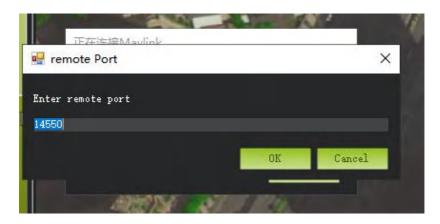
(3) 打开电脑 Mission Planner, 连接方式选择 TCP



(4) 点击连接后,输入 IP: 192.168.144.101 输入完成后点击 OK



- (5) 串口 0 端口号选择 14550 输入完成后点击 OK 连接 (见下图)
- (6) 串口 1 端口号选择 14551 输入完成后点击 OK 连接



2.共享图传

按上面所述连接好网线, 共享数传->设置以太网固定 IP 地址。

下载 VLC 软件来进行显示图像



① 打开电脑 VLC 软件, 在媒体中选择网络串流



② 在网络 URL 的输入栏中,输入 rtsp://192.168.144.108:554/stream=0 后③点击播放



常见问题与解决办法

1、遥控器可以安装其他 APP 吗?

遥控器端权限全开放,没有任何专用软件和限制软件的安装与卸载。

2、使用第三方网口摄像头如何获取 RTSP 地址

网口摄像头网段需要提前设置为144网段(ip192.168.144.XXX,网关192.168.144.10)摄像头连接接收机网口 0 或网口 1,引脚定义见本文《一、概述->5.端口定义图》部分。可以网口摄像头先连接电脑,用电脑VLC 先用 144 网段的 RTSP 拉流此 RTSP 地址需和网络摄像厂家询问,在接入接收机。打开H30 助手,打开视频查看点击设置(虚拟按键),点击视频流地址,输入电脑 VLC 输入的 RTSP 开头的链接。

3、数传无法连接

自动驾驶控制器数传线连接串口 0,自动驾驶控制器 RX TX 到接收机需要反接正确接法 RX 接 TX ,TX 接 RX。检查地面站是否是 TCP 的类型去连接遥控器,地址为 192.168.144.101 监听端口是否为 14550。检查波特率是否与自动驾驶控制器相同。

4、无法共享数传或图传

请检查网线是否有连接到遥控器,以太网是否设置了静态 IP. 网口摄像头网关 192.168.144.10

5、遥控器如何进入快充模式?

必须使用专配的充电器才会进入快充模式,方可进入快充。

三、保养、维修

长期停放时的维护、保养

将遥控器存放于干燥通风处,减少阳光直射以防止电池过热。若需存放超过一个月,必须定期将遥控器电池充电至70-80%存放,以免造成电池电量耗尽亏电。推荐的存放温度区间为 22 摄氏度至 28 摄氏度。切勿将电池存在于低于零下 20 摄氏度或高于 45 摄氏度的场所。

四、运输、储存

警告

为避免可能的伤害和损失, 务必遵守以下各项:

由于线材和小零件可能对儿童造成危险,所以务必让儿童远离遥控器的部件。

注意

- 1) 切勿让遥控器浸入水中,若入水,请及时用松软干布擦拭,并立即关闭电源,返回本公司售后。
- 2) 禁止机械撞击、碾压、刺穿电池,禁止将电池跌落;