

Mission Planner

XXXXXXXXXX XXXXX XXXXX XXXXXXXXXXXX

XX X

XXXXXXXXXX ,XX ** Load Firmware **XX

XXXXX

XXXXX , XXXXXXXX XXXXXXXX /XX ,XXXXXXXXX Windows XXXXXXXX
XXXXX USBXX ,**XXXXX **,**, *XX * IPXXXX .

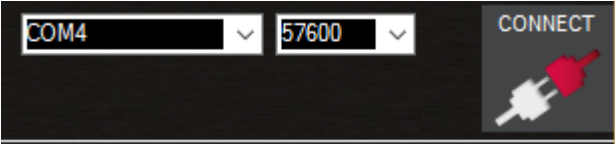
XX X

XXXXXXXXXXXXXXXXXX Windows XXX XXXXXXXX COM XXXXXXXXXXXX XX
XXXXXX



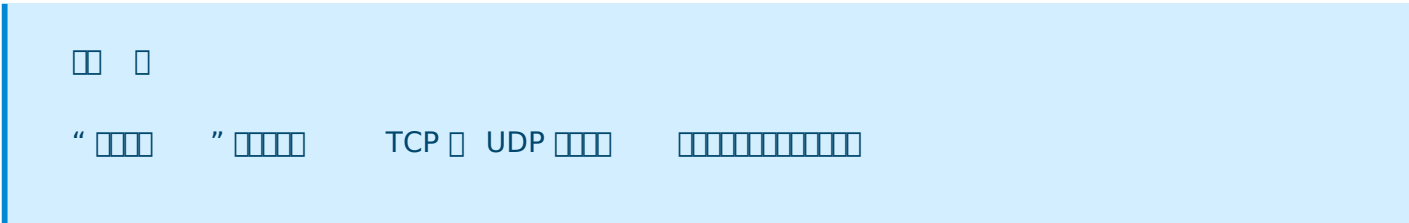
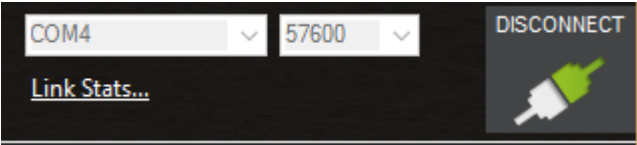
SiK

COM4 57600

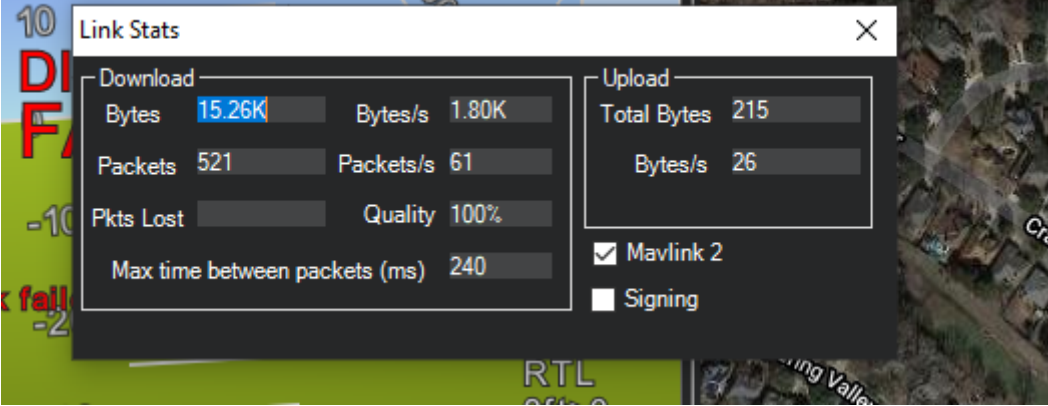


USB, Windows COM , ((USB) 115200, 57600.

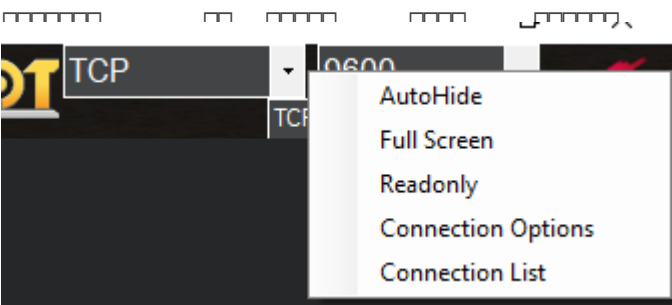
ô TCP UDP ,



“ Stats...” , STAT



TCP



1. 连接设备：

```

tcp://127.0.0.1:5670 (本地).
设备名称
设备ID
设备地址:com4:115200

```

2. 配置设备：

2.1 配置设备参数：

- 设置波特率 (USB115200 / 57600)
- 设置 USB 设备名称，设备名称长度不超过 100 个字符，Windows 系统下 USB 设备名称必须以 USB 开头，设备名称必须以 () 结尾，设备名称必须以 M 开头，MP 结尾。
- 设置 Windows 系统 COM 端口，设备 COM 端口必须在 Windows 系统下可用。
- 设置设备名称 F7 H7 设备，设备名称 CAN 设备，设备名称必须以 **Troubleschoolsing 开头，** 结尾。
- 设置 USB 设备名称，设备名称必须以 USB 开头。
- 设置 UDP 或 TCP 设备，设备名称必须以 IP 开头。

2.2 配置设备名称：
 ArduPilot 设备，设备名称必须以 (开头，**LED** 结尾。

2.3 配置设备名称：
 (开头 USB) 设备 Mission Planner 设备，设备名称必须以 (开头，设备名称必须以 MAVLink2 结尾。

3. 配置设备名称：

3.1 配置设备名称：
 F7 H7 设备 CAN 设备，设备名称必须以 USB 开头，设备名称必须以 MAVLink 结尾，设备名称必须以 SLCAN 开头，设备名称必须以 CAN 结尾，设备名称必须以 USB 结尾。

3.2 配置设备名称：
 ,MAVLink USB 设备 SERIAL0,SLCAN USB 设备，设备名称必须以 SERI 开头，设备名称必须以 Mission Planner 或 Windows 系统下设备名称，设备名称必须以 MAVLINK 结尾，ArduPilot 设备，设备名称必须以 COM 结尾，设备名称必须以 。

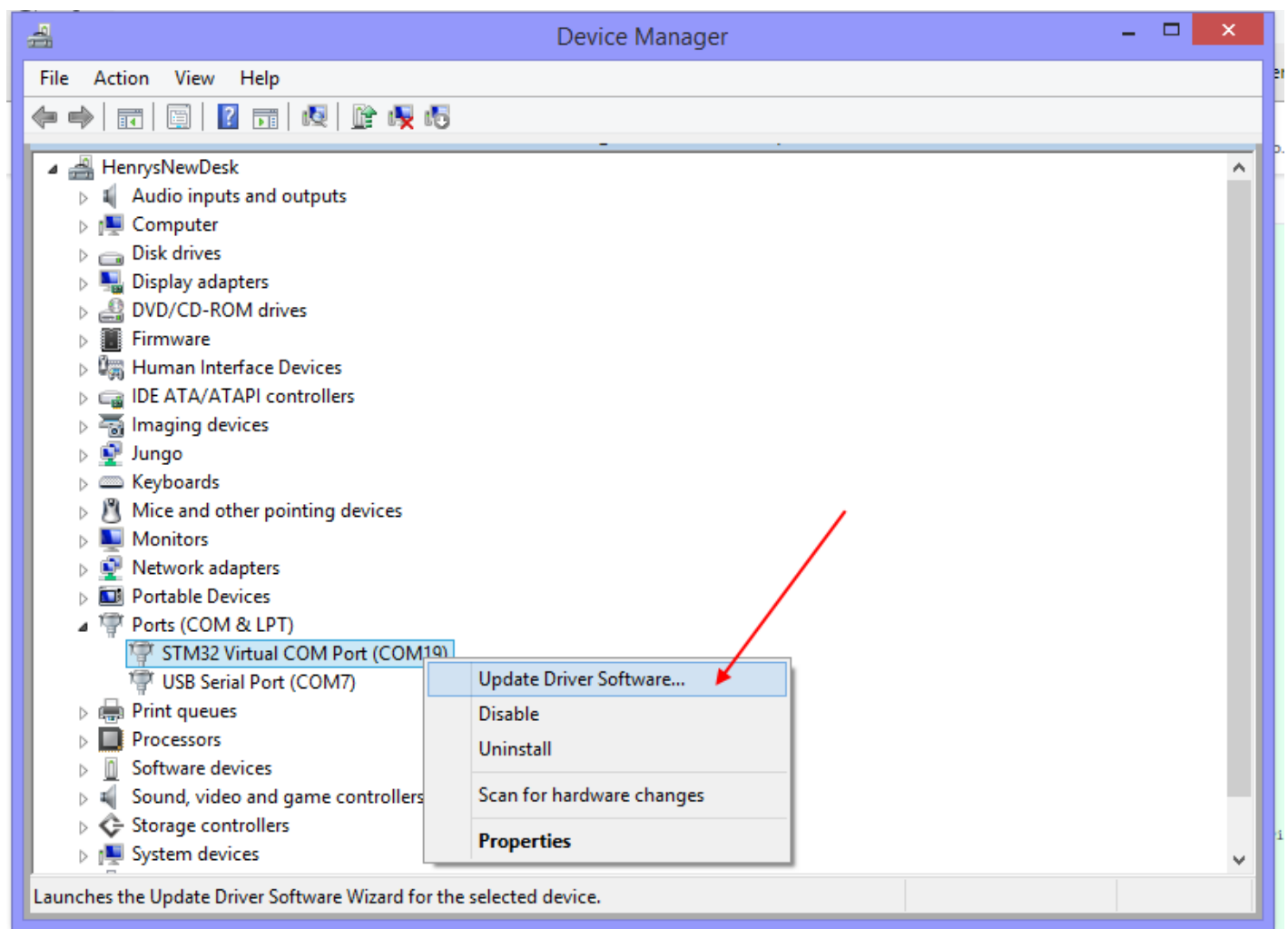
3.3 配置设备名称：
 ,设备名称必须以 ,设备名称必须以 COM 结尾，设备名称必须以 Windows 系统下设备名称，设备名称必须以 MAVL 或 COM 设备名称 SERIALx 设备名称，设备名称必须以 MAVLink 设备名称，设备名称必须以 ,设备名称必须以 . 设备名称必须以 ,设备名称必须以 F7/H7CAN 设备名称，设备名称必须以 ,




[illegible]

--	--	--	--	--	--

- Windows Ports COM . COM Port
Mission Planner. , " Update "



- | | | | | |
|--|--|--|--|--|
| | | | | |
|--|--|--|--|--|

 "

--	--	--	--	--	--	--	--

 ... "

--	--

 ,

--	--	--	--	--

 "

--	--	--	--	--	--	--	--

 ... "

--	--

 ,

--	--	--	--	--	--	--	--

 :

□□ #2

□ Admin □□ 2026-10-09 14:39:54 UTC

□ Admin □□ 2026-10-10 01:45:43 UTC