

- 增加對 MAVLink 指令支援
  1. 支援 DO\_SET\_CAM\_TRIGG\_DIST 拍照指令\*
  2. 支援 APP 「解鎖」及「導航開始」指令\*此功能需同時配有 JM-1 飛控及 MA-1 雲台系統，JM-1 飛控系統韌體版本需為 ver. 1.1. x 以上，MA-1 韌體版本需為 ver. 1.0.92 以上。
- 導航功能操作  
進階飛行模式(ACM)中新增「導航」模式。使用者可切入本模式以進行導航飛行。

導航功能執行前注意事項：

- 執行導航功能前，需先將飛航模式切入 GPS 模式才可開始。
- 遙控器操作下：使用遙控器將 JM-1 飛控系統解鎖後，即可將 ACM 撥桿切入「導航」模式執行導航。
- APP 操作下：在 JM-1 飛控系統未解鎖狀態下，將 ACM 撥桿切入「導航」模式，並於 APP 介面上執行解鎖及起飛。
- 執行導航後請將油門推至中點，以確保需要解除導航模式的狀況時飛行器可維持固定高度。

導航功能下之保護功能：

- 返航(RTL)功能：於導航功能下飛行 RTL 路線時，使用者可在飛行器降落的階段進行升降、副翼、及尾舵的操控以確保可降落在安全的地點。
- 低電壓保護功能：導航模式下，仍會依照使用者設定執行低電壓保護。
- 遙控器失控保護功能：導航模式下，飛行期間飛行控制器會忽略遙控器失控保護功能，意即於飛行期間飛行控制器未能收到遙控器訊號將不會進行自動返航(RTL)，而是繼續完成指定飛行任務。遙控器失控保護功能只有在導航結束後才會重新介入。

解除導航方式：

- 1) 將 ACM 撥桿撥至「導航」以外之其他模式即可解除導航。(建議使用此方法)
- 2) 將飛行模式撥桿撥至 GPS 以外之其他模式。

自訂鮑率(Baud Rate):

使用者可視使用的射頻模組 (RF modem)之 UART 鮑率(Baud Rate)設定為 57600 bps 或 115200 bps。此設定可在 PC 介面或透過藍芽於行動裝置的 APP 中「More」選單內進行設定。