<https://sdk-forum.dji.net/hc/zh-cn/articles/4404877878169-%E6%80%8E%E4%B9%88%E4%BD%BF%E6%97%A0%E4%BA%BA%E6%9C%BA%E6%8C%89%E7%85%A7%E6%AF%8F%E4%B8%AA%E8%88%AA%E7%82%B9%E7%9A%84%E9%80%9F%E5%BA%A6%E6%9D%A5%E6%89%A7%E8%A1%8C%E8%88%AA%E7%BA%BF%E4%BB%BB%E5%8A%A1V2->

首先航点任务有两个地方可以设置飞行的速度，分别是航点的autoFlightSpeed和航线任务V2的 autoFlightSpeed。线任务V2的 autoFlightSpeed代表的是整个航线任务的全局速度。当飞控版本在 3.2.10.0 以上，设置航点的 autoFlightSpeed 将会覆盖航线任务V2的全局速度 autoFlightSpeed 值。给每个航点设置autoFlightSpeed 值，同时通过 setUsingWaypointAutoFlightSpeed() 方法来开启使用航点速度，即可实现不同航点以不同速度飞行。

此外需要注意的是，航线任务V2的 autoFlightSpeed也就是全局速度也是必须设置的。因为如果不设置，那么就是默认值为 0，飞机从起飞到到第一个航点之间就没有速度，飞行器起飞后就会一直悬停，导致航点任务没办法执行下去