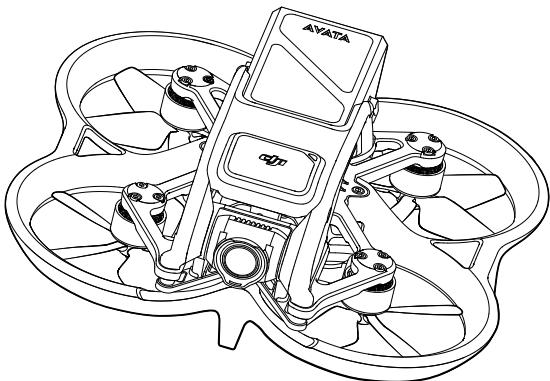




คู่มือการใช้งาน

v1.2 2023.03



## Q ค้นหาคำสำคัญ

ค้นหาคำสำคัญ อย่างเช่น “แบบเดอร์” และ “ติดตั้ง” เพื่อค้นหาทั่วข้อเนื้น หากคุณใช้ Adobe Acrobat Reader เพื่ออ่านเอกสารนี้ กรุณากด Ctrl+F ใน Windows หรือ Command+F ใน Mac เพื่อเริ่มต้นค้นหา

## A ไปที่หัวข้อ

คลิกที่หัวข้อทั้งหมดในสารบัญ คลิกที่ชื่อหัวข้อเพื่อไปที่หัวข้อนั้น

## A พิมพ์เอกสารนี้

เอกสารนี้สามารถพิมพ์แบบความละเอียดสูงได้

# การใช้คุณลักษณะนี้

## คำอธิบายภาพ

⌚ ค่าเตือน

⚠️ สีส้มต่ำ

☀️ ข้อมูลแนะนำและเคล็ดลับ

▣▣ เอกสารอ้างอิง

## อ่านก่อนเขียนบินครั้งแรก

กรุณาอ่านเอกสารต่อไปนี้ก่อนจะใช้งาน DJI AVATA™

- คู่มือการใช้งาน
- คู่มือเริ่มใช้งานฉบับย่อ
- ค่าแนะนำด้านความปลอดภัย

ขอแนะนำให้ห้ามวิดีโอส่องการใช้งานทั้งหมดและอ่านคำแนะนำด้านความปลอดภัยก่อนจะใช้งานจริงเป็นครั้งแรก เตรียมพร้อมบินครั้งแรกโดยการทบทวนคู่มือเริ่มใช้งานอย่างรวดเร็วและอ้างอิงคู่มือการใช้งานนี้เพื่อทราบข้อมูลเพิ่มเติม

## วิดีโอสอนการใช้งาน

ไปที่ลิงก์ด้านล่างเพื่อชมวิดีโอสอนการใช้งาน ซึ่งจะสาธิตวิธีใช้งาน DJI Avata อย่างปลอดภัย:



<https://s.dji.com/guide24>

## ดาวน์โหลดแอป DJI Fly

สแกนคิวอาร์โค้ดที่ด้านบนเพื่อดาวน์โหลดแอป DJI Fly

เวอร์ชัน Android ของ DJI Fly ใช้งานได้กับ Android v6.0 หรือใหม่กว่า เวอร์ชัน iOS ของ DJI Fly ใช้งานได้กับ iOS v11.0 หรือใหม่กว่า

\* เพื่อความปลอดภัยยิ่งขึ้น เนื่องไม่ได้เชื่อมต่อหรือล็อกอินกับแอประหว่างการบิน การบินจะจำกัดไว้ที่ความสูง 98.4 ฟุต (30 เมตร) และระยะทางที่ 164 ฟุต (50 เมตร) ค่าแนะนำนี้เก็บ DJI Fly และแอปทุกแอปที่ทำงานร่วมกับโทรศัพท์ DJI ได้

## ดาวน์โหลดแอป DJI Virtual Flight

สแกนคิวอาร์โค้ดที่ด้านขวาเพื่อดาวน์โหลดแอป DJI Virtual Flight

เวอร์ชัน iOS ของ DJI Virtual Flight ใช้งานได้กับ iOS v11.0 หรือใหม่กว่า



## ดาวน์โหลด DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series)

ดาวน์โหลด DJI ASSISTANT™ 2 (Consumer Drones Series) ที่ <http://www.dji.com/avata/downloads>

⚠️ อุณหภูมิที่ใช้งานได้สำหรับผลิตภัณฑ์ต้องอยู่ระหว่าง -10° C ถึง 40° C ผลิตภัณฑ์ไม่สามารถบินได้ในอุณหภูมิที่ต่ำกว่า -55° C หรือสูงกว่า 125° C ซึ่งต้องห้ามทิ้งไว้ในสภาพแวดล้อมมากกว่า ใช้งานผลิตภัณฑ์ให้เหมาะสม และใช้งานเฉพาะกับสภาพอากาศที่อยู่ในช่วงอุณหภูมิที่ใช้งานได้ของผลิตภัณฑ์ที่ระบุไว้ในนี้เท่านั้น

# สารบัญ

การใช้คุณวิธีนี้	1
คำอธิบายภาพ	1
อ่านก่อนขั้นบันครั้งแรก	1
วิดีโอกลอนการใช้งาน	1
ดาวน์โหลดแอป DJI Fly	1
ดาวน์โหลดแอป DJI Virtual Flight	1
ดาวน์โหลด DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series)	1
 รายละเอียดผลิตภัณฑ์	 4
ชุดอุปกรณ์เบื้องต้น	4
เติร์ชมิโคตรนิไทร์ชาร์จ	5
การเติร์ชมิว่เนตตา	6
การเติร์ชมิอุปกรณ์รีเมทคอลไทรอล	9
แผ่นภาพ	11
การเชื่อมโยง	17
การเป็นไฟล์งาน	18
 โดรน	 19
ไฟมดการบิน	19
ตัวแสดงสถานะโดรน	20
Return to Home (กลับจุดที่บิน)	21
ระบบจับภาพตัดถูกและระบบเซ็นเซอร์อินฟราเรด	23
บันทึกข้อมูลการบิน	25
ไปพัสดุ	26
ແນຕເຕອວ່າດ້ວຍສັຈນວິຍະ	28
ກົມບອລແລະກຳອງ	32
 ແວນຕາ	 34
DJI Goggles 2	34
ແວນຕາ DJI FPV Goggles V2	43
 อุปกรณ์รีเมทคอลไทรอล	 48
ตัวควบคุมการเคลื่อนไหวของ DJI	48
รีเมทคอลไทรอล DJI FPV 2	52
 แอป DJI Fly	 58

ការបិន	59
ឱកភាពនៃសភាហេវតែមទានការបិន	59
ឱចុងគំនិកការបិន	59
រាយការពិនិត្យសោរក់ខ័ណ្ឌបិន	60
ពិតគីឡូ/ពិបគីឡូមិតុលូរី	61
ទទសោរការបិន	63
ការបានរួមរក្សា	64
ទួនន	64
ផែនទាត់	74
ភាគអនុវត្ត	77
ឱចុងមុនចំណែក	77
ចំណែកពីរំលែវ	83
ឱចុងអតិថិជនរបាយ	83

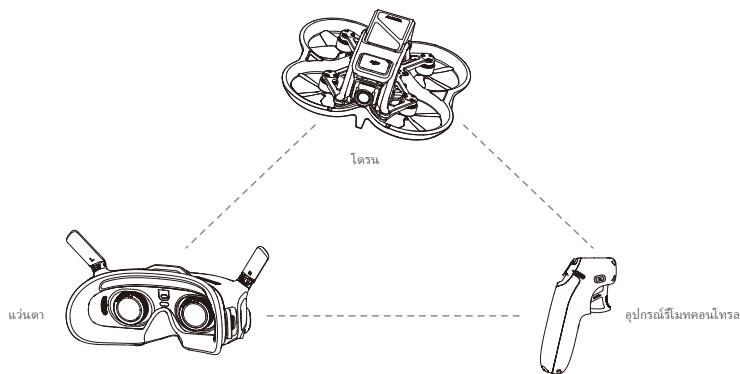
# รายละเอียดผลิตภัณฑ์

## ข้อมูลเบื้องต้น

DJI Avata มีทั้งเครื่องขนาดกลางหัดรัศพภาพและดาวก พร้อมมือถือปุ่มกดแบบพับติดตั้งมา ด้วยระบบจับจากภาพวัดคุณและระบบเซ็นเซอร์อินฟราเรด ได้รับสามารถบินอยู่กับที่และบินในร่มได้คล่องตัวซึ่งนี่เป็นภาระน้ำหนักเบาและน้ำหนักตัวน้ำหนัก (RTH) ได้อย่างอัตโนมัติ ด้วยกิมบลล์และเซนเซอร์ของกล้องขนาด 1/1.7" ได้รับสามารถบินอย่างไร Ultra-HD 4K 60fps และภาพถ่าย 4K ได้อ่ายางสีเขียว ได้รับความสามารถในการบินอยู่กับที่สูงสุดประมาณ 18 นาที

DJI Avata ใช้เทคโนโลยี DJI O3+ เมื่อใช้ร่วมกับแพลตฟอร์มและอุปกรณ์heimท็อกโนโลห์ที่ช่วยร่วงเกินไปได้ จะทำให้การส่งข้อมูลวิดีโอที่มีช่วงสูงสุด 6 ไมล์ (10 กม.) และอัตราบีตสูงสุด 50 Mbps ช่วยสนับสนุนการบินที่มีประสิทธิภาพมากขึ้น

แพลตฟอร์มที่ดีทั้งจังหวะและผลประโยชน์ที่ดีที่สุด ด้วยการรับสัญญาณภาพจากไดร์เวอร์ ผู้ใช้งานสามารถเพลิดเพลินกับความมหัศจรรย์ที่หล่อหลอมหัวใจได้ ด้วยความสามารถในการบินอยู่กับที่สูงสุดประมาณ 18 นาที สามารถบินอยู่กับที่และบินในร่มได้คล่องตัวซึ่งนี่เป็นภาระน้ำหนักเบาและน้ำหนักตัวน้ำหนัก (RTH) ได้อย่างอัตโนมัติ ด้วยกิมบลล์และเซนเซอร์ของกล้องขนาด 1/1.7" ได้รับสามารถบินอย่างไร Ultra-HD 4K 60fps และภาพถ่าย 4K ได้อ่ายางสีเขียว ได้รับความสามารถในการบินอยู่กับที่สูงสุดประมาณ 18 นาที



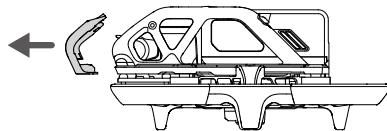
- ดูภาคผนวกสำหรับเว้นทางและอุปกรณ์heimท็อกโนโลห์ที่ช่วยร่วงเกินไปได้ DJI Avata รองรับ คู่มือผู้ใช้ DJI Goggles 2, DJI FPV Goggles 2, ด้วยความสามารถเคลื่อนไหวของ DJI และheimท็อกโนโลห์ DJI FPV 2 เป็นตัวอย่างเท่านั้น คู่มือผู้ใช้สำหรับอุปกรณ์ที่รองรับอื่น ๆ ตามลักษณะสำหรับการใช้งาน



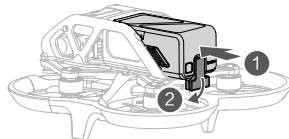
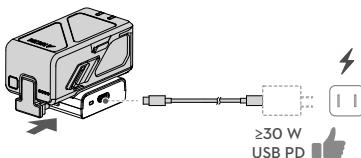
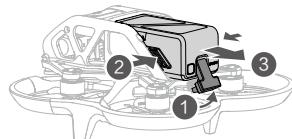
- อุปกรณ์heimท็อกโนโลห์ที่ส่งสัญญาณได้ไกลที่สุด (FCC) ในพื้นที่ที่ล้ำชั้นกว่าเมืองและเมืองที่ระดับความสูง 120 เมตร (400 ฟุต) ระยะทางส่วนตัวของอุปกรณ์heimท็อกโนโลห์ที่ไดร์เวอร์สามารถส่องและรับสัญญาณได้ ไม่ได้หมายความว่าระยะทางสูงสุดที่ไดร์เวอร์บินได้ในการบินหนึ่งเที่ยว
- เวลาบินอยู่กับที่สูงสุดได้รับการทดสอบในสภาวะแวดล้อมที่ไม่มีลมหรือการหมุนเวียน
- การใช้แพลตฟอร์มเพื่อป้องกันไม่ให้สอดคล้องตามเข็มก้านเดินว่าด้วยแนวเส้นทาง (VLOS) บางประเทศหรือภูมิภาคต้องการผู้ใช้ส่งเก็ตการณ์ที่มองเห็นเพื่อช่วยในระหว่างการบิน ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ปฏิบัติตามข้อบังคับของห้องบินเมืองที่ใช้เว้นทาง

## เตรียมโดรนให้พร้อม

1. แกะตัวเครื่องกิมบลลอกจากกล่อง



2. ถอดแบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะและใช้ชาร์จ USB เพื่อชาร์จแบตเตอรี่ไว้เวลา 90 นาทีเพื่อชาร์จแบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะจนเต็ม



- ขอแนะนำให้ใช้เคื่องชาร์จ DJI 30W USB-C หรือเคื่องชาร์จ USB Power Delivery รุ่น ๆ
- เมื่อ完ไส้ชาร์จในคราวน์ ขอแนะนำให้ติดตั้งตัวป้องกันกิมบลลอกเพื่อป้องกันกิมบลลอก ปรับเกลือร์ให้อุ่นในตำแหน่งแนวโน้ม จากนั้นติดตั้งฝาครอบป้องกันกิมบลลอกและตรวจสอบว่าสอดไปได้แน่นอนดีแล้ว

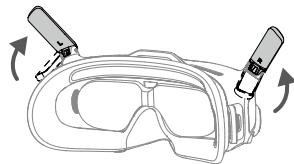


- ตรวจสอบว่าไฟแนใจว่าถูกต้องด้วยการเปิดฝาครอบกิมบลลอกก่อนจะเบิดเครื่องโดรน ไม่ใช่นั่นหมายความว่าส่องผลกระทบกับระบบตรวจสอบอัตโนมัติของโดรน

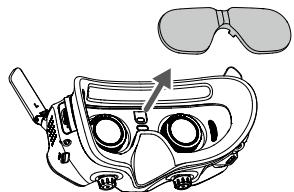
## การเตรียมแวนดา

### DJI Goggles 2

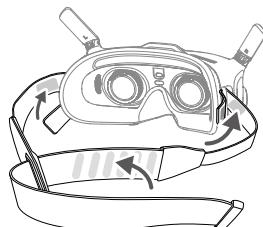
#### 1. กำกงเสากากาต



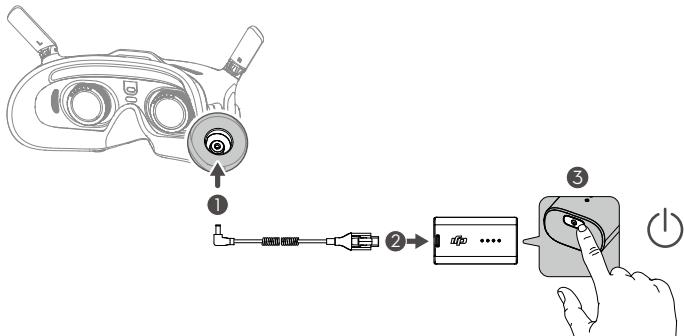
#### 2. ถอดแผ่นป้องกันหน้าจอออก



#### 3. ติดแคนบคาดศีรษะเข้ากับแวนดา



#### 4. ใช้สายไฟ (USB-C) ที่ใหมาเพื่อเชื่อมต่อพอร์ตพลังงานของแวนดา กับชุดปุ่มเปิดปิดหนึ่งครั้ง จากนั้นกดอีกครั้ง ค้างไว้สองวินาทีเพื่อเปิดแวนดา



5. สวมแว่นตาและปรับแยกคาดศีรษะจนกว่าแว่นตาจะรู้สึกว่าพอดี

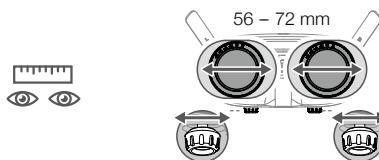


6. ใช้แอลเอ็น IPD (ระยะทางระหว่างรูหูกันตาก) / ปุ่มปรับไดออบป็อกเก็ตอร์ (ต่อไปนี้จะเรียกว่า "ปุ่มหมุน") เพื่อปรับระยะห่างระหว่างเลนส์และไดออบป็อกเก็ตอร์เพื่อให้ได้ความมองที่ชัดเจน

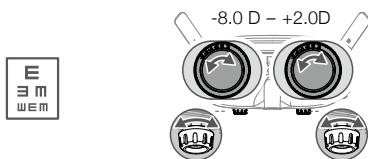
a. หมุนปุ่มหันส่องไฟในทิศทางตามที่แสดงให้คัดลอก เมื่อปิดล็อกแล้ว ปุ่มหมุนจะไม่เข้าเม้า



b. ลับบุ๊มหมุนไปทางซ้ายและขวาเพื่อปรับระยะห่างระหว่างเลนส์จนกระพริบภาพอยู่ในแนวที่ยกต้อง



c. หมุนบุ๊มหมุนซ้าย ๆ เพื่อปรับไดออบป็อกเก็ต ช่วงการปรับที่รองรับคือตั้งแต่ -8.0 D ถึง +2.0 D



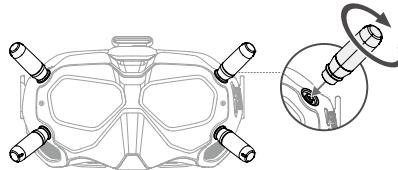
d. หลังจากที่คุณมองเห็นชัดเจนแล้ว ให้กดบุ๊มหมุนเข้าแล้วหมุนเป็นทิศทางที่แสดง เพื่อล็อกตำแหน่งของเลนส์และไดออบป็อกเก็ตอร์



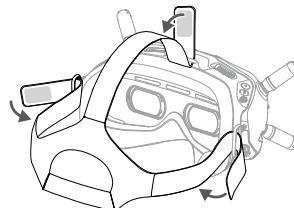
-  • เล่นสำหรับเด็กที่ไม่รู้จักการแก้ไขสายตาเด็ก หากจำเป็นต้องแก้ไขสายตาเด็ก หรือต้องเปลี่ยนสายตาไม่เหมาะสม คุณสามารถซื้อเลนส์เพิ่มเติมได้ และใช้กรอบแว่นตาที่พิมพ์เพื่อติดตั้งบนแว่นตาได้โปรดไปที่เว็บ “การใช้กรอบแว่นตา” เพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติม
-  • ในขณะที่หัวรีโมทอยู่ในโหมดเครื่องแยก ขอแนะนำให้คุณปรับไประดับที่ต่ำกว่าสายตาของแว่นตาเล็กน้อย ระหว่างอย่างเพียงพอให้สายตาป่วยด้วยจากนั้นปรับกลับคืนไปอีกครั้งจนกระทั่งคุณมองเห็นได้ชัดเจน อย่าใช้ตัวหัวรีโมทที่สูงกว่าสายตาจะริบของแว่นตา เพื่อลดเสี่ยงของการหล้า
- เมื่อใส่เข้าแว่นตา ให้พับเสากาฬเพื่อหลีกเลี่ยงความเสียหาย
- หลังจากใช้งานแล้วและล้าง ติดแผ่นเมืองกันหน้าจอสัมผัสที่เพิ่มลงกันเลนส์และเมืองกันความเสียหายที่เกิดจากแสงแดด
- ใช้แบบต่อรอง DJI Goggles ที่หามาได้นั้น ห้ามใช้แบบต่อรองที่ไม่ใช่ของ DJI
- ห้ามใช้แบบต่อรองแว่นตาเพื่อจ่ายไฟให้กับอุปกรณ์อื่น ๆ

## แว่นตา DJI FPV Goggles V2

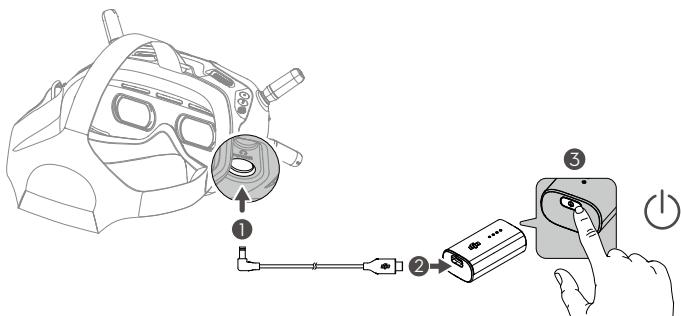
1. ติดตั้งเสากาฬทั้งสองข้างกับฐานของแว่นตา ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเสากาฬได้รับการติดตั้งอย่างแน่นหนาแล้ว



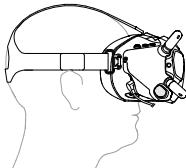
2. ติดสายรัดเข้ากับส่วนรีดแบบคาดศีรษะที่ต้านหน้าของแว่นตา ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเสากาฬได้รับการติดตั้งอย่างแน่นหนาแล้ว



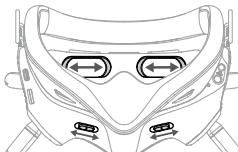
3. ใช้สายไฟที่หามาเพื่อเชื่อมต่อพอร์ตไฟล่วงงานของแว่นตา กับแบบต่อรองแว่นตา กดปุ่มเปิดปิดหนึ่งครั้ง จากนั้นกดอีกครั้ง ดำเนินการวินาทีเพื่อเปิดแว่นตา



4. จัดตำแหน่งหูฟังและสายหูฟังตามความต้องการของคุณแล้วดึงแถบคาดศีรษะลง ปรับขนาดแถบคาดศีรษะจนกว่าจะนิ่มและกระชับกับใบหน้า และศีรษะของคุณอย่างแน่นหนาและกำลังสบาย



5. เลื่อนแถบเลือก IPD เพื่อปรับระยะห่างระหว่างเลนส์ จนกว่าภาพจะชัดเจนและเที่ยวนัดเดียวกันอย่างเหมาะสม



58-70 มม.



- แนะนำสามารถ松开ที่บันไดวันอาทิตย์ได้

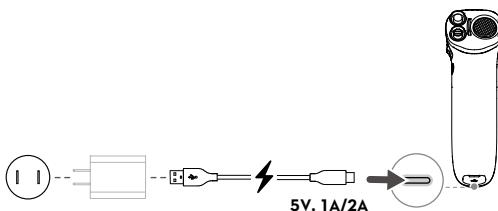


- ห้ามใช้แบตเตอรี่ของแบรนด์ใดๆ 除了 DJI 之外的其他品牌电池

## การเตรียมอุปกรณ์ริมท่อนโทรล

กดปุ่มเปิดปิดที่หนังศรีษะเพื่อตรวจสอบระดับแบตเตอรี่ปัจจุบัน ขาร์จก่อนใช้งาน ถ้าระดับแบตเตอรี่ต่ำเกินไป

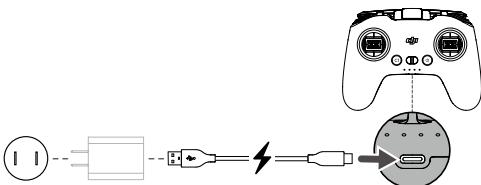
## ตัวควบคุมการเคลื่อนไหวของ DJI



- ไม่ว่าจะรับเครื่องชาชาร์จ USB Power Delivery

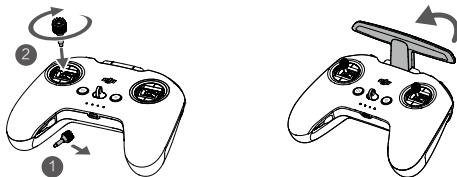
## รีโมทคอนโทรล DJI FPV 2

- ชาร์จแบตเตอรี่



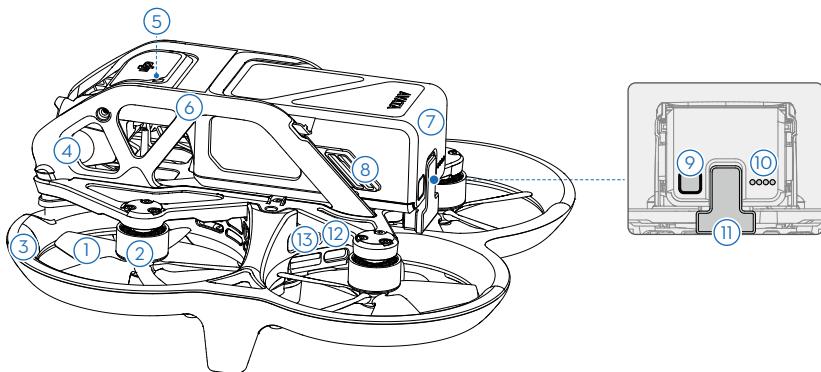
2. แยกก้านควบคุมจากช่องเก็บและติดไว้บนรีโมทคอนโทรล

3. ทางเสาก้าวสตี

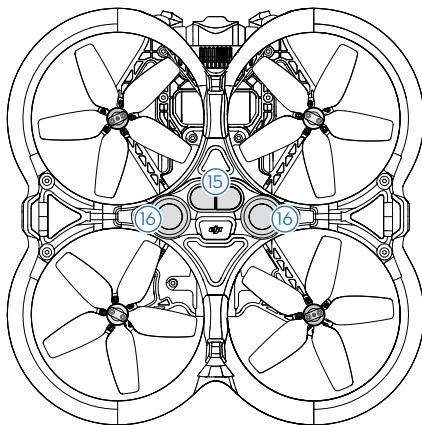


## แผนภาพ

## โดรน



- |                       |                               |   |
|-----------------------|-------------------------------|---|
| 1. ใบพัด              | 6. กรอบถ่านบน                 | 11. พาวเวอร์ฟลัชสำหรับการซ่อมแซม              |
| 2. มอเตอร์            | 7. แบตเตอรี่ที่ด้านล่าง       | 12. พาวเวอร์ USB-C                            |
| 3. ฝาครอบใบพัด        | 8. สายวัดแบตเตอรี่            | 13. ช่องเสียบการ์ด microSD                    |
| 4. กิริบุลเลสและกอล์จ | 9. ปุ่มเปิดปิด                | 14. เกียร์ล็อกจอด (สามารถแมมนิ่งทั่วไปของคุณ) |
| 5. ตัวแสดงสถานะโดรน   | 10. ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่ |   |



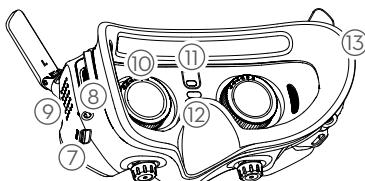
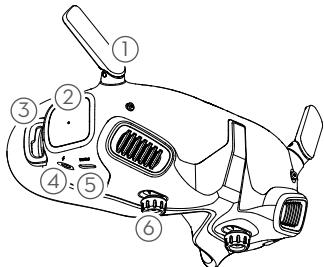
- |                                |
|--------------------------------|
| 15. ระบบเบนเนชันเชอร์ฟรีไวเรเด |
| 16. ระบบการมองเห็นด้านล่าง     |



\* ก่อนบิน ตรวจสอบให้แน่ใจว่าค่าร้อนพอร์ต USB-C และช่องเสียบการ์ด microSD ปิดสนิทอย่างถูกต้องและแน่นหนา เพื่อหลีกเลี่ยงการรับความร้อนจากการทำงานของใบพัด

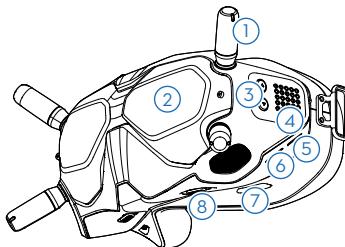
## แว่นตา

### DJI Goggles 2

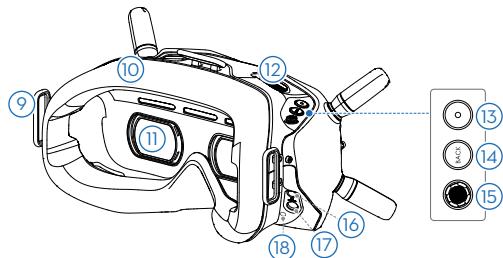


1. เสาอากาศ
2. แผงสัมผัส
3. ตัวรีดแมกคาดศีรษะ
4. พอร์ตเพลิงงาน
5. พอร์ต USB-C
6. แคมเลื่อน IPD / ปุ่มปรับไดอปเตอร์
7. ช่องเสียบการ์ด microSD
8. พอร์ตเสียง 3.5 มม.
9. จอแสดงผล LED Dot Matrix
10. เลนส์
11. เซ็นเซอร์ตรวจจับการเข้าใกล้
12. ตราชจั่นว่าผู้ใช้สวมแว่นตาและเปิดหรือปิดหน้าจอดิจิตอลได้ตามต้องการ
13. ไฟเมนู

## แว่นตา DJI FPV Goggles V2



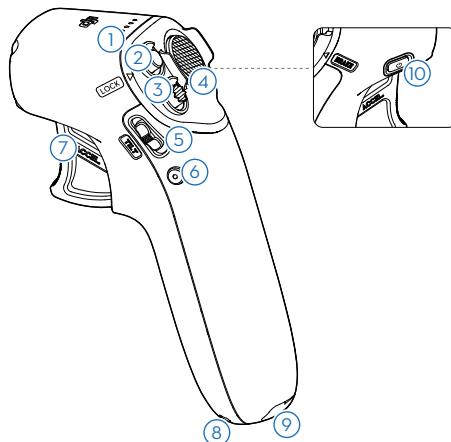
1. เสาอากาศ
2. ตัวรีดด้านหน้า
3. ปุ่มปรับช่องสัญญาณ
4. แสดงช่องสัญญาณ
5. พอร์ต USB-C
6. ช่องเสียบการ์ด microSD
7. ช่องอากาศเข้า
8. แคมเลื่อน IPD



9. ตัวดีดแยกคาดศีรษะ
10. ไฟวงบู
11. เลนส์
12. ช่องระบายอากาศ
13. ปุ่มดูดเตอร์ช/บันทึก  
กดหนึ่งครั้งเพื่อถ่ายภาพ หรือรีวิว/หยุดการบันทึกวิดีโอ กดค้างไว้  
เพื่อเปลี่ยนโหมดระหว่างภาพนิ่งและวิดีโอ
14. ปุ่มย้อนกลับ  
กดเพื่อกลับไปที่เมนูก่อนหน้าหรือออกจากโหมดปัจจุบัน
15. ปุ่ม 5D  
สลับปุ่มเพื่อเลือนดูเมนู กดปุ่มเพื่อยืนยัน  
ที่หน้าจอหลัก สลับไปทางซ้ายหรือขวาเพื่อปรับความสว่างของหน้าจอ สลับ  
หน้าหรือลงเพื่อปรับระดับเสียง กดปุ่มเพื่อเข้าสู่เมนู
16. พอร์ตเสียง/AV-IN
17. พอร์ตพลังงาน (DC5.5 × 2.1)
18. ปุ่มลิงก์

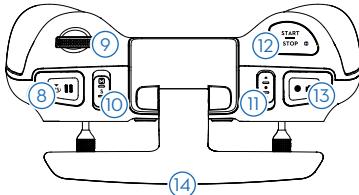
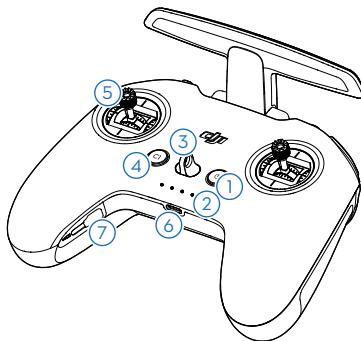
## อุปกรณ์รีโมทคอนโทรล

ตัวควบคุมการเคลื่อนไหวของ DJI

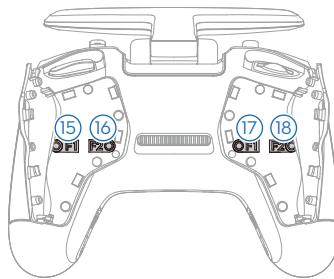


- ไฟ LED และสตอร์บันน์เตอร์  
ระบบบันน์เตอร์อัจฉริยะที่ควบคุมการเคลื่อนไหว
  - ปุ่มล็อก  
กล่องเครื่องเพื่อสตอร์ฟอนด์เครื่องอัจฉริยะ  
กล่องรีวาร์ดที่ให้ไดร์เว่นบินขึ้นโดยอัตโนมัติ บินขึ้นไปประมาณ 1.2 ม. และบินอยู่บนที่  
กล่องรีวาร์ดที่บินอยู่บนที่ เพื่อให้ไดร์เว่นลงจอดโดยอัตโนมัติ และล็อกดูดเอง  
กล่องรีวาร์ดเพื่อการเก็บรวบรวมห้องหลัง Low Battery RTH เมื่อห้องซึ่งความจุของถุงหักน้ำในแบบเดียวแล้วไดร์เว่นจะมีเสียง Lower Battery RTH
  - ปุ่มไฟแสดง  
กดหนึ่งครั้งเพื่อสั่งระบบท่าโนมต์ Normal และ Sport
  - ปุ่มเบรก  
กดหนึ่งครั้งเพื่อบรกไดร์เว่นและสำหรับบินอยู่บนที่ (เจาะเข้าไปใน GNSS หรือระบบการนำทางที่ใช้ไว้ในตัว) กล่องรีวาร์ดเพื่อปลดล็อกการจัดการความเร็ว  
กดดังนี้เพื่อเมื่อเท่านำการลับจุดที่บิน (RTH)  
เมื่อไดร์เว่นโน้มไปทางด้านหน้า หรือลงจอดอัตโนมัติ  
ให้กับบินอยู่บนที่ของรีวาร์ดเพื่อยกเลิก RTH หรือการลงจอด
  - แบตเตอรี่ LiPo ความจุ 1000 mAh ความดัน 3.8V  
เวลาชาร์จ 1 ชั่วโมง สามารถใช้งานได้ต่อเนื่อง 15 นาที  
เวลาชาร์จ 1 ชั่วโมง สามารถใช้งานได้ต่อเนื่อง 15 นาที
  - แบตเตอรี่ LiPo ความจุ 1000 mAh ความดัน 3.8V  
เวลาชาร์จ 1 ชั่วโมง สามารถใช้งานได้ต่อเนื่อง 15 นาที
  - ปุ่มตั้งแต่ต่อ/ปั๊มแก๊ส  
กดหนึ่งครั้งเพื่อถ่ายภาพ หรือเริ่ม/หยุดการบันทึกวิดีโอ กดตัวไว้เพื่อเปลี่ยนโหมดระหว่างภาพนิ่งและวิดีโอ
  - คันเร่ง  
กดเพื่อบินใน模式ในการบิน Circle (บินวน) ในแนวตั้ง กดคันเร่งมากขึ้นเพื่อเร่งความเร็ว ปล่อยคันเร่งเพื่อหยุด และบินอยู่บนที่
  - ช่องเรียนรู้สายคล้อง
  - พอร์ต USB-C  
ใช้ในการชาร์จและชื่อมต่อตัวควบคุมการเคลื่อนไหวกับคอมพิวเตอร์เพื่อการอัปเดตเฟิร์มแวร์
  - ปุ่มเปิดปิด  
กดหนึ่งครั้งเพื่อตราช่องระบบตัวบิน กดหนึ่งครั้งเพื่อปลดล็อกด้วยคีย์ล็อกหรือเปิดหน้าจอชีวิต กดหนึ่งครั้งเพื่อปิดหน้าจอชีวิต

## รีโมทคอนโทรล DJI FPV 2



- ปุ่มเบ็ดปีด  
กดหนึ่งครั้งเพื่อตรวจสอบระดับแบตเตอรี่ชาร์จบัน  
กดหนึ่งครั้งแล้วกดต่อไป เพื่อเบ็ดหรือปีดรีโมทคอนโทรล
- ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่ปัจจุบันของรีโมทคอนโทรล  
แสดงระดับแบตเตอรี่ปัจจุบันของรีโมทคอนโทรล
- ที่ร่องสายคล้อง
- ปุ่ม C1 (ปุ่มที่ตั้งค่าได้เอง)  
ฟังก์ชันของปุ่มนี้สามารถปรับได้ตามท่าน ตามค่าเริ่มต้น กดหนึ่งครั้ง เพื่อเบ็ดหรือปีดให้เข้าสู่การเสียงรีบ ESC
- ตัวโนയิกควบคุม  
ใช้เพื่อควบคุมการเคลื่อนไหวของโดรน สามารถตั้งค่าให้หมุนควบคุมได้ในแนวราบ คันโยกควบคุมสามารถถอดออกและเก็บได้ง่าย
- พอร์ต USB-C  
ใช้ในการชาร์จและชาร์จแบตเตอรี่รีโมทคอนโทรลคอมพิวเตอร์ของคุณ
- ช่องเก็บจอยอยสติก  
สำหรับเก็บคันโยกควบคุม
- ปุ่มหยุดบินชั่วคราว/กลับจุดบิน  
กดหนึ่งครั้งเพื่อเบรกโดรนและล็อกให้เก็บอยู่กับที่ (เฉพาะเมื่อ GNSS หรือระบบการมองเห็นได้ร่างกายได้) กดต่อไปอีกเพื่อเริ่มต้นการกลับจุดเดิม (RTH)  
เมื่อโดรนอยู่ใน模式 RTH หรือลงจอดอัตโนมัติ ให้กดปุ่มนี้ครั้งเพื่อยกเลิก RTH หรือการลงจอด
- ตัวปรับกึ่งบล็อก  
สำหรับควบคุมความเรียบง่ายของกล้อง
- เปลี่ยนโหมดการบิน  
สั่งระหว่าง mode Normal, Sport และ Manual ใหม่ mode Manual ถูกตั้งค่าโดยค่าเริ่มต้นและต้องปีดให้เข้ามาในแนวราบ
- C2 Switch (ปรับแต่งได้)  
ฟังก์ชันของสวิตซ์นี้สามารถปรับได้ในแนวราบ ตามค่าเริ่มต้น ให้ลับสวิตซ์เพื่อตั้งคุณสมบัตินอนหลับและป่วนร้านขึ้นลง
- ปุ่มเริ่ม/หยุด  
เมื่อปิดโหมด Manual กดสองครั้งเพื่อสตาร์ทหรือหยุดมอเตอร์ เมื่อปิดโหมด Normal หรือ Sport ให้กดหนึ่งครั้งเพื่อยกเลิกการนั่งอยู่หลัง Low Battery RTH เมื่อวัดความแข็งประภากล้องในแนวราบ แล้วโดรนจะไม่เท้าสู่ Lower Battery RTH
- ปุ่มชัตเตอร์/บันทึก  
กดหนึ่งครั้งเพื่อถ่ายภาพ หรือเริ่ม/หยุดการบันทึกวิดีโอ กดต่อไปอีกเพื่อปิดโหมดระหว่างภาพนิ่งและวิดีโอ
- เส้าอากาศ  
ถ่ายทอดสัญญาณไร้สายควบคุมโดรน



15. F1 สกูปวันแรงดันก้านควบคุมขวา (แนวตั้ง)

ขับสกูตรตามเข็มนาฬิกาเพื่อพื้นแรงดันแนวซ้ายของก้านควบคุมที่เกี่ยวข้อง คลายสกูรเพื่อลดแรงดันในแนวตั้ง

16. F2 สกูปวันศูนย์กลางก้านควบคุมขวา (แนวตั้ง)

ขับสกูตรตามเข็มนาฬิกาเพื่อปีดใช้งานการปรับศูนย์กลางแนวตั้งของก้านควบคุมที่เกี่ยวข้อง คลายสกูรเพื่อเปิดใช้งานการปรับศูนย์กลางในแนวตั้ง

17. F1 สกูปวันแรงดันก้านควบคุมซ้าย (แนวตั้ง)

ขับสกูตรตามเข็มนาฬิกาเพื่อพื้นแรงดันแนวซ้ายของก้านควบคุมที่เกี่ยวข้อง คลายสกูรเพื่อลดแรงดันในแนวตั้ง

18. F2 สกูปวันศูนย์กลางก้านควบคุมซ้าย (แนวตั้ง)

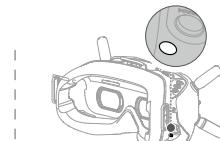
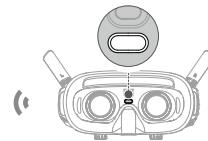
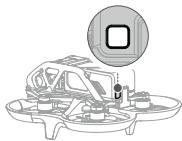
ขับสกูตรตามเข็มนาฬิกาเพื่อปีดใช้งานการปรับศูนย์กลางแนวตั้งของก้านควบคุมที่เกี่ยวข้อง คลายสกูรเพื่อเปิดใช้งานการปรับศูนย์กลางในแนวตั้ง

## การเชื่อมโยง

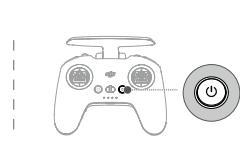
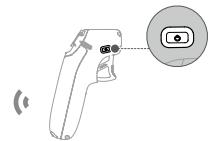
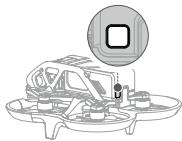
ท่าตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อเชื่อมโยงโดรน แวนดา และอุปกรณ์รีโมทคอนโทรล ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์ DJI ที่ใช้กับโดรนได้เปิดใช้งานผ่าน DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series) และอัปเดตเป็นเฟิร์มแวร์สุดท่อนที่จะเชื่อมต่อ



1. เปิดเครื่อโดรน แวนดา และอุปกรณ์รีโมทคอนโทรล กดปุ่มเปิดปิดหนังครั้งแล้วครั้งค้าง เพื่อเปิดหรือปิดอุปกรณ์
2. กดปุ่มลิงก์บนแวนด้าหรือบินโดรน แวนดาจะเริ่มส่องเสียงบีบีซึ่งถือว่าต่อเนื่อง
3. กดปุ่มเปิดปิดของโดรนค้างไว้จนกระพริบไฟ LED และจะติดแบบเดียวกับไฟกระพริบอย่างต่อเนื่อง



4. เริ่มการเชื่อมโยงเสร็จสิ้น ไฟ LED และจะติดแบบเดียวกับไฟของโดรนจะติดตัวเองและแสดงแบบเดียวกับ แวนด้าจะหยุดส่องเสียงบีบี และสามารถแสดงการส่องชุ่มคล้ำได้ตามปกติ
5. กดปุ่มเปิดปิดของโดรนค้างไว้จนกระพริบไฟ LED และจะติดแบบเดียวกับไฟกระพริบอย่างต่อเนื่อง
6. กดปุ่มเปิดปิดของอุปกรณ์รีโมทคอนโทรลให้ไว้จนกว่าจะส่องเสียงบีบีซึ่งถือว่าต่อเนื่องและไฟ LED และจะติดแบบเดียวกับไฟกระพริบตามลักษณะ

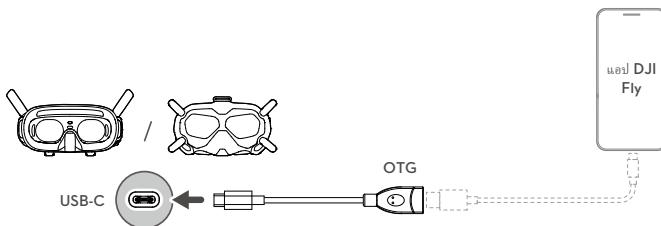


7. อุปกรณ์รีโมทคอนโทรลจะหยุดส่องเสียงบีบีเมื่อเชื่อมโยงสำเร็จและไฟ LED บ่งชี้จะติดแบบเดียวกับไฟกระพริบอย่างต่อเนื่องและแสดงแบบเดียวกับไฟกระพริบของโดรน

- ตรวจสอบอุปกรณ์ที่แน่นิ่งไว้กับกล้องเริมทุกครั้งที่โหมดอยู่ระดับ 0.5 เมตรกับไฟแรงระหว่างการซื้อเมือง
  - หากต้องการสับลับระหว่างไฟต่อหน้าที่ใช้ช่างอากาศ ให้ห้ามไปที่เมืองวันเดียวและเลือกก่อนที่จะทำการซื้อเมืองต่อ สำหรับ DJI Goggles 2 ให้เข้าไปที่หน้าสถานะเพื่อเลือกไฟต่อหน้าที่ใช้ช่างอากาศ สำหรับวันเดียว DJI FPV Goggles V2 ให้ทำการสับน้ำหน้าที่การซื้อเมือง
  - คุณสามารถควบคุมโดรนได้โดยใช้อุปกรณ์เริมทุกครั้งที่โหมดเพียงแค่เครื่องเดียวระหว่างที่บิน หากคุณเสื่อมใจโดยไม่ได้รับกับอุปกรณ์เริมทุกครั้งที่โหมดอยู่ในโหมดเดียว ก็จะต้องบิน

การเปิดใช้งาน

ต้องเป็นไดร์เวอร์ DJI Avata ก่อนใช้งานแม้เครื่องแรก หลังจากปิดคิล็อกอินไดร์เวอร์ แวนเดาและอุปกรณ์ที่มีเทคโนโลยี DJI Fly ให้ตรวจสอบไฟและจอกล้องที่ตั้งไว้ในจุดที่ต้องการ ไม่ใช่กันแสงแล้ว เชื่อมต่อพอร์ต USB-C ของแวนเดาไปยังอุปกรณ์ที่ต้องการที่เคลื่อนที่ เปิดแอป DJI Fly และทำตามคำแนะนำเพื่อเปิดใช้งาน ในการเปิดใช้งานต้องใช้การซักรอยด์คอมพิวเตอร์ในปั๊ม



# โปรดอ่าน

DJI Avata มีระบบควบคุมการบิน กิมบองและกล้อง ระบบส่งสัญญาณวิดีโอ ระบบจับภาพวัดอุตร ระบบห้ามเดลล์อ่อน และแบบเดอร์ไดรเวอร์อัจฉริยะ

## โหมดการบิน

DJI Avata มีหมวดการบินสามโหมด ซึ่งสามารถสับเปลี่ยนได้ด้วยสวิตช์ที่เพิ่มการบินหรือปุ่มนบุปกรันท์เริ่มทักษอนไนท์รол

โหมด Normal: ไดรเวอร์ใช้ GNSS ระบบการมองเห็นด้านล่าง และระบบเซนเซอร์อินฟราเรดเพื่อรับดูดแทนที่ของแม่เหล็กน้ำหนัก เมื่อสัญญาณ GNSS และ ไดรเวอร์ใช้ GNSS เพื่อรับดูดแทนที่ของแม่เหล็กน้ำหนัก เมื่อสภาพแสงและสภาพแวดล้อมเปลี่ยน ๆ เพียงพอ ไดรเวอร์จะใช้ระบบการมองเห็น เมื่อระบบจับภาพวัดอุตรด้านล่างเปิดใช้งานและสภาพแวดล้อมเมื่อแสงเพียงพอ บุปกรันท์ที่ความสูงต่ำจะอยู่ที่  $25^{\circ}$  และความเร็วสูงสุดในการบินอยู่ที่ 8 เมตร/วินาที

โหมด Sport: ไดรเวอร์ใช้ GNSS และระบบการมองเห็นด้านล่างเพื่อรับดูดแทนที่ของแม่เหล็กน้ำหนัก ในโหมด Sport การตอบสนับของไดรเวอร์จะมีการปรับเพื่อความคล่องตัวและทำให้ความเร็วเพิ่มได้ด้วยส่วนของกับการบินที่ต่ำกว่าปกติ เมื่อสูงกว่า  $25^{\circ}$  ความเร็วสูงสุดในการบินอยู่ที่ 14 เมตร/วินาที

โหมด Manual: โหมดควบคุมโดยคนคลาสสิก FPV พร้อมความคล่องแคล่วสูงสุดซึ่งสามารถใช้สำหรับการแข่งและการบินแบบไร้ไฟล์ ในโหมด Manual ฟังก์ชันช่วยเหลือการบินทั้งหมด เช่น ระบบป้องกันการลืมไฟล์อัตโนมัติ ไม่พร้อมใช้งานหรือปิดใช้งานและจำเป็นต้องมีทักษะการควบคุมที่เชี่ยวชาญ

ในโหมด Normal หรือ Sport เมื่อระบบจับภาพวัดอุตรด้านล่างไม่พร้อมใช้งานหรือปิดใช้งานและเมื่อสัญญาณ GNSS อ่อน หรือเข้าที่ไม่มีสัญญาณระบุแนว ไดรเวอร์จะไม่สามารถระบุแนวที่แน่นอนของเครื่องเรือเบรนเดอร์ได้โดยอัตโนมัติ ซึ่งจะเพิ่มความเสี่ยงต่อสิ่งแวดล้อมจากการบิน ในช่วงเวลาหนึ่น ไดรเวอร์จะได้รับผลกระทบจากสภาพแวดล้อมได้ต่ำกว่าชั่วโมง เช่น ปีนจี้ของสภาวะแวดล้อม เช่น ลม จะส่งผลให้เกิดการเปลี่ยนทิศทางแนวรวม ซึ่งอาจส่งผลให้เกิดอันตรายได้ โดยเฉพาะเมื่อบินในพื้นที่จำกัด

 • รองรับโหมด Manual เมื่อใช้โมดูลไฟล์ DJI FPV 2 เพื่อใช้งานเครื่องบินเท่านั้น และสามารถบินกับควบคุมด้วยไฟล์ในโหมดนี้ ตัวควบคุมการบินเดลล์ในไฟล์ของ DJI ไม่รองรับโหมด Manual

 • เมื่อใช้โหมด Manual ให้เลื่อนก้านควบคุมเริ่มต้นไฟล์ให้แน่น และสามารถบินกับไฟล์ช่วยเหลือการบิน เช่น ระบบป้องกันการลืมไฟล์อัตโนมัติ และสามารถจะบินแบบไม่ไฟล์ได้ นักบินที่ไม่ประสบการณ์เท่านั้นที่ควรใช้โหมด Manual หากไม่ได้ควบคุมในไฟล์นี้อย่างเหมาะสมก็จะเป็นความเสี่ยงต่อความปลอดภัยและอาจทำให้ไดรเวอร์ติดไฟล์

• โหมด Manual ถูกปิดใช้งานโดยอัตโนมัติ ตรวจสอบไฟล์นี้จะต้องเป็นไฟล์โหมด Manual ที่วันต่อไปจะต้องเป็นไฟล์โหมด Manual หากไม่ได้ตั้งสวิตช์เป็นโหมด Manual ที่วันต่อไปจะต้องคงอยู่ในโหมด Normal หรือ Sport ไปที่ Settings > Control > Remote Controller > Button Customization และตั้งใหม่กำหนดเองเป็นโหมด Manual

• ก่อนใช้โหมด Manual ขอแนะนำให้บินสกู๊ฟต์ด้านหลังของก้านก้านควบคุมเพื่อไม่ให้ก้านควบคุมกลับไปอยู่ต่อหลังกล้อง และฝึกบินในโหมดโดยใช้ DJI Virtual Flight

• เมื่อใช้โหมด Manual เป็นครั้งแรก ตัวหนาแห่งสูงสุดของไดรเวอร์จะถูกจำกัด หลังจากที่คุณตั้งค่ากับการบินในโหมด Manual แล้วคุณสามารถยกเว้นการจำกัดของไดรเวอร์ไปที่ Settings > Control > Remote Controller > Gain & Expo > M Mode Attitude Limit

• เมื่อเข้าโหมดการบินตัวความเร็วสูงในโหมดแผนนวนลด การบรรทุกตัวอาจไม่แน่นคง หลักเลี้ยงการเคลื่อนไหวในโหมดนี้เป็นการด้านข้างเพื่อให้แน่ใจว่าการบินมีเสถียรภาพ

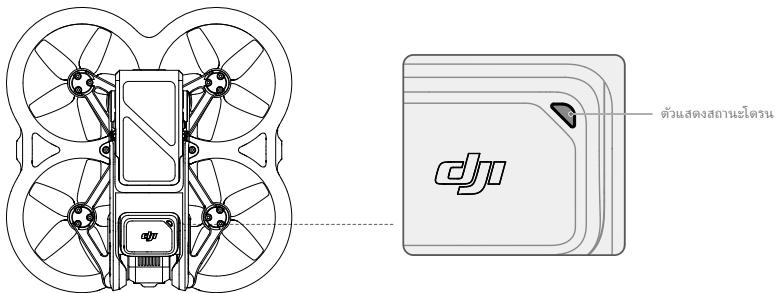
• หากใช้โหมดแผนนวนลดเมื่อแบตเตอรี่ใกล้หมด ก้าวสั้นๆ ของก้านก้านควบคุมเพื่อไม่ให้ก้านควบคุมกลับไปอยู่ต่อหลังกล้อง

• อัตราความเร็วสูงสุดและระยะห่างในการเบรกของไดรเวอร์จะเพิ่มขึ้นอย่างมากในโหมด Sport ต้องมีระยะห่างในการเบรกต่ำสุด 30 เมตรในสภาพแวดล้อมที่ไม่มีลม

• การตอบสนองของไดรเวอร์จะเพิ่มขึ้นเมื่ออยู่ในโหมด Sport ซึ่งหมายความว่าคุณจะต้องใช้ความพยายามมากขึ้นเมื่ออยู่ในโหมดนี้ แต่ไดรเวอร์จะต้องติดตามทิศทางที่ต้องการ

## ตัวแสดงสถานะโดรน

DJI Avata มีไฟแสดงสถานะโดรนอยู่ด้านบน



ตัวแสดงสถานะโดรนบอกสถานะระบบควบคุมการบินของโดรน โปรดอ่านที่ตารางด้านล่างเพื่อทราบข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับตัวแสดงสถานะโดรน

## คำอธิบายไฟแสดงสถานะโดรน

### สภาวะปกติ

	ไฟกรวยเป็นสีแดง เเหลือง และเขียวสับปันกัน	เปิดเครื่องและทดสอบการวิเคราะห์ต้นทางของโดรน
	กะพริบเป็นสีเขียวช้า ๆ	เปิดใช้งาน GNSS หรือระบบการมองเห็นเพื่อการวางแผน
	กะพริบเป็นสีเหลืองช้า ๆ	เปิดใช้งาน GNSS และระบบการมองเห็น

### สภาวะส่งสัญญาณเตือน

	กะพริบเป็นสีเหลืองเร็ว ๆ	สัญญาณของอุปกรณ์เริ่มทคอนไทรอลาย
	กะพริบเป็นสีแดงช้า ๆ	แบบต่อตื้น
	กะพริบเป็นสีแดงเร็ว ๆ	แบบเต่อร์ไกลั่นทด
	กะพริบเป็นสีแดง	IMU ผิดพลาด
	สีแดงค้าง	มีความเสียหายแรง
	กะพริบสีแดงและสีเหลืองสับปันกัน	ต้องมีการปรับเข็มทิศใหม่

[Return to Home](#) (กลับจูดขึ้นบิน)

ฟังชั่น Return to Home (RTH) คือการนำโดรนกลับมายังจุดที่บินที่บินที่ไว้ล่วงหน้าแลลงจอดเมื่อสัญญาณ GNSS และพอ RTH มีการทำงานสามประเภท ได้แก่ Smart RTH, Low Battery RTH (RTH แบบหยุดครึ่ง) และ Failsafe RTH (RTH แบบสูญเสียการเชื่อมต่อ) หากโดรนบินหลักจุดที่บินได้สำเร็จและสัญญาณ GNSS และ RTH จะทำงานเมื่อ Smart RTH เวลาการทำงาน หรือแนบทองต์ที่ตั้งไว้ในระบบตั้งที่ หรือสัญญาณระหว่างอุปกรณ์ที่ไม่พบกันในโกรล์กันในระบบ ก็จะทำงานด้วยเช่นกันในสถานการณ์ที่เกิดภัยคุกคาม ฯ เช่น เมื่อสัญญาณการร่วงต้องออกจากไป

ຈຸດຫັນນິນ	GNSS	ຈາກຂະເໜີດ
ຈຸດຫັນນິນ	 20	ຈຸດຫັນນິນທີ່ເປັນຕ່າງເລື່ມຕົ້ນຄືອຸດແຮກກໍໃຫຍ້ໄວ້ຮັບສົນຍາຄຸມ GNSS ແຮງຮອບປາກຄາລາງ (ເນື່ອໄອຄອນປັນເປົ້າຫຼາງ) ທັງແສດ ງສະຖານະໂດຣັນນີ້ໄຟເສີ່ອເຫຼົກພະໜົມເຊື່ອ ໃລະເວົ້າຫຼັກຂາວ່າຈຸດຫັນນິນມີການນັນທີ່ໄກເຮືອນຮອບແລ້ວ

Smart RTH

ถ้าคุณต้องการ GNSS แรงขึ้น สามารถใช้ Smart RTH เพื่อนำไปติดรอกลับมาอย่างดีขึ้นนินได้ สามารถเริ่มต้นหรือยกเลิก Smart RTH ได้ทันที

## Low Battery RTH

เมื่อกระดับแนวต่อจังหวะของໂຄຣນท่าເກີນໄປແລະໄວ່ເພື່ອລັງຈານພິຍາພວທີ່ຈະບິນກອັນຈົດຫຼຸ້ມນີ້ ໃຫ້ນໍໂຄຣນລົງຈອດໂຄຍເວົງທີ່ສູງ

เพื่อหุ่นลีกเสี่ยงอันตรายที่ไม่จำเป็น นี่จึงจะงานแบบเดียวกับไฟฟ้าของ DJI Avata จะตระหนงส่องทางชาร์จอยู่แล้วด้วยระบบเดียวกันนี้ ปัจจุบันแพ็คของพ่อที่จะเก็บกลับบ้านดูดู ขึ้นเว็บจากตามแหล่งนี้ปัจจุบันได้หรือไม่ Low Battery RTH จะเริ่มต้นเมื่อแบตเตอรี่สิ้นเรื่องและลดลงถึงจุดที่การบินกลับลับบาก่อนตัดหักของโดรนอาจเกิดอันตราย อุปกรณ์นี้ไม่สามารถรีบลอกกลับ RTH ได้ สำหรับการกลับกลับไปในที่เดิม แต่สามารถตัดหักการทำงานของแบตเตอรี่อ่อน แบตเตอรี่รีบลอกกลับจะรีบลอกกลับไปเมื่อพ่อหุ่นลีกได้

โดยรวมจะจดจำได้อย่างไม่แม่นยำ ทำให้รับข้อมูลที่ไม่ถูกต้อง ไม่สามารถนำผลลัพธ์ที่ได้มาใช้ในการตัดสินใจได้ เช่น การตัดสินใจซื้อสินค้า หรือการลงทุนในหุ้น อาจส่งผลกระทบต่อความสามารถในการตัดสินใจของบุคคล ทำให้ตัดสินใจผิดพลาด หรือตัดสินใจไม่ถูกต้อง ซึ่งอาจส่งผลกระทบต่อชีวิตประจำวัน ความสุข หรือความสำเร็จในชีวิต

#### Failsafe RTH (RTH แบบสัญญาณเสียการเชื่อมต่อ)

ถ้าดัดหันบินมีการบันทึกไว้อย่างสมบูรณ์และเข้มที่ทำงานปกติ Failsafe RTH จะทำงานโดยอัตโนมัติหลังจากสัญญาณของรีโมทคอนโทรลหายไปนานกว่า 3.5 วินาที

โดยรวมจะบินกลับไปประจำที่ 50 เมตรในเส้นทางการบินเดิม และจะเหยียบใหม่ Straight Line RTH โดยจะเหยียบใหม่ Straight Line RTH หากสังภาระไม่เท่ากัน

สามารถป้องกันไม่ให้โดรนของคุณกลับสู่ท่าโดยอัตโนมัติเมื่อถูกตัดไฟฟ้า

สถานการณ์ RTH อีน ๆ

หากสัญญาณวิดีโอขาดหายระหว่างการบิน ขณะที่อุปกรณ์รีโมทคอนโทรลยังคงควบคุมการเคลื่อนไหวของโดรนได้ จะมีข้อความแจ้งที่แนวตานี้และเริ่มเข้า荷模 RTH

## RTH (Straight Line)

- มีการบันทึกจุดขึ้นบินไว้โดยอัตโนมัติ
- RTH เริ่มทำงาน
- หากโดรนอยู่ห่างจากจุดขึ้นบินมากกว่า 5 เมตร เมื่อเริ่ม RTH โดรนจะลงจอดทันที หากโดรนอยู่ห่างจากจุดขึ้นบินมากกว่า 5 เมตรและน้อยกว่า 50 เมตร เมื่อเริ่มขั้นตอน RTH โดรนจะบินกลับจุดขึ้นบินด้วยความเร็วแนะนำสูงสุด 3 เมตร/วินาที หากโดรนอยู่ห่างจากจุดขึ้นบินมากกว่า 50 เมตรเมื่อเริ่ม RTH เริ่มขั้นตอน โดรนจะบินกลับจุดขึ้นบินด้วยความเร็วแนะนำ 12 เมตร/วินาที หากความสูงของ RTH ต่ำกว่าความสูงปัจจุบัน โดรนจะบินไปจัดจุดขึ้นบินในระดับความสูงปัจจุบัน
- หลังจากถึงจุดขึ้นบิน โดรนจะลงจอดและรออีกครั้งที่จะดูดทารก



- ในช่วงโหมด RTH จะปิดความสามารถเลี้ยงสี่เหลี่ยมเพื่อความปลอดภัยที่อาจเกิดขึ้นที่อยู่รอบตัวน้ำและอยู่เหนือโดรนได้
- โดยน้ำไม่สามารถบินกลับไปจุดขึ้นบินได้ หากสัญญาณ GNSS ลื่อนหรือไม่มีสัญญาณ หากสัญญาณ GNSS ลื่อนหรือไม่มีสัญญาณหลังจากที่มีการกรองฟิลเตอร์แล้วสัญญาณ Failsafe RTH โดรนจะบินกับที่ระยะห่างที่กำหนดและลงจอด
- ก่อนเข้าบินแต่ละครั้ง สิ่งสำคัญคือต้องเปลี่ยนไปที่ Settings และ Safety ที่แนะนำและตั้งค่าระดับความสูง RTH ที่เหมาะสม
- ระหว่างอยู่ในโหมด RTH หากโดรนกลับมาในปีกหางหนาและสัญญาณไม่คงทนหรือเป็นปกติ ผู้ใช้สามารถใช้โมเดลของ DJI FPV 2 เพื่อควบคุมความเร็วของโดรนได้ และเมื่อมา近จุดที่ต้องการ ก็สามารถบินกลับไปที่ศูนย์กลางที่ต้องการ แต่เมื่อหายใจหายแล้ว โดรนจะกลับไปจุดที่ตั้งไว้
- โดยจะลอยตัวอยู่บันทึก หากบินเข้าไปในพื้นที่ควบคุมภัยทางน้ำ โดรนจะบินกลับไปจุดที่ตั้งไว้
- เมื่อความเร็วแนะนำเกินไป โดรนอาจต้องปิดความสามารถบินกลับไปจุดขึ้นบินได้ บันทึกความเร็วได้ระดับ

## การสแกนพื้นดินก่อนลงจอด

การสแกนพื้นดินก่อนลงจอดจะเป็นไปอยู่ในโหมด Smart RTH เมื่อโดรนเริ่มการลงจอด ระบบจะเปิดใช้งาน Landing Protection

- เมื่อระบบการป้องกันการลงจอดตัดสินว่าพื้นดินเหมาะสม โดรนจะลงจอดอย่างนุ่มนวล
- หากตรวจพบพื้นดินแฉะล้มเหลวไม่เหมาะสมในการลงจอด โดรนจะหยุดการลงจอด และจะบินกลับไปที่และรอคิ้วท์อีกหนึ่งนาที
- ถ้าการสแกนพื้นดินก่อนลงจอดตัดสิ่งของไว้ แต่ไม่สามารถลงจอดได้ แต่ต้องการลงจอด เมื่อโดรนลดระดับลงต่ำกว่า 0.25 เมตร กดปุ่มล็อกบนตัวควบคุมการเคลื่อนไหวหรือดึงก้านควบคุมของโมเดลของ DJI FPV ให้ล็อกลงเพื่อล็อกจอด

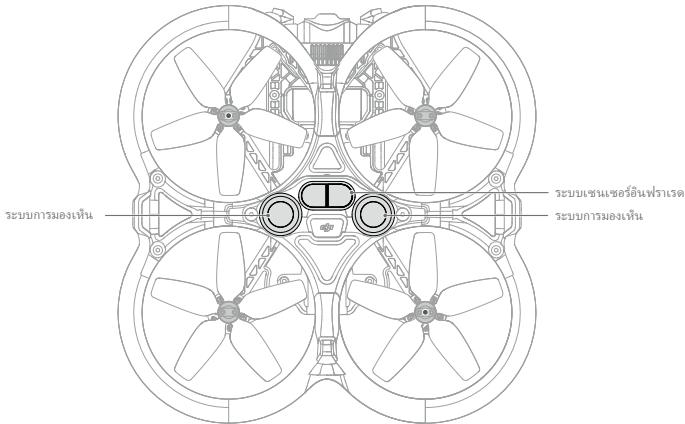


- เมื่อบินในที่ล่มแรง โดรนจะประหัตพลางงานสำหรับการลงจอดโดยการปั๊วศักดิ์ที่ให้สอดคล้องกับที่ศูนย์กลางที่ก่อนลงจอด
- การป้องกันการลงจอดจะทำงานในบางสถานการณ์ที่น้ำ และไม่สามารถทำให้ก้าวความเร็วได้ในระดับที่ต้องการ แต่เมื่อความเร็วแนะนำ โดรนจะบินกลับมาหากไม่สามารถลงจอดได้ในระดับที่ต้องการ

## ระบบจับภาพวัดอุณหภูมิและระบบเซนเซอร์อินฟราเรด

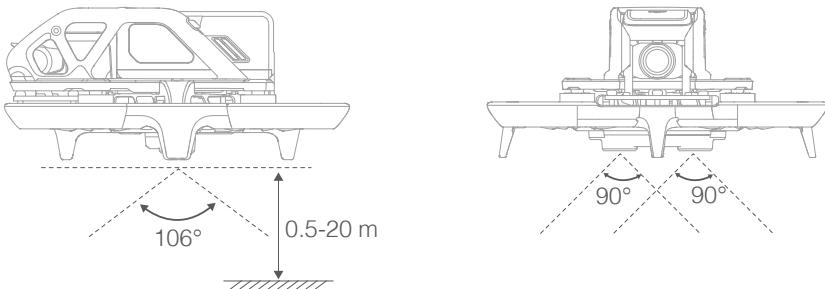
DJI Avata มีทั้งระบบเซนเซอร์อินฟราเรดและระบบการมองเห็นด้านล่าง

ระบบการมองเห็นด้านล่างประกอบด้วยกล้องตัววงกลมสองตัว ระบบเซนเซอร์อินฟราเรดประกอบด้วยกล้อง 3 มิติแบบอินฟราเรดสองตัว ระบบการมองเห็นด้านล่างและระบบเซนเซอร์อินฟราเรดช่วยให้ไดร์เวอร์คงตำแหน่งปัจจุบัน บันทึกภัยที่เดินผ่านมาอย่างชัดเจน และสามารถบินในร่มหรือในสภาวะแวดล้อมอื่นที่ไม่มีสัญญาณ GNSS



## ระยะการตรวจจับ

ระบบจับภาพวัดอุณหภูมิสามารถทำงานได้ตั้งแต่ 0.5 เมตร ไปจนถึง 10 เมตร และระยะทางที่ใช้ทำงานได้อยู่ในช่วง 0.5 ถึง 20 เมตร FOV ทางด้านหน้าและด้านหลัง 106° และทางขวาและซ้าย 90°



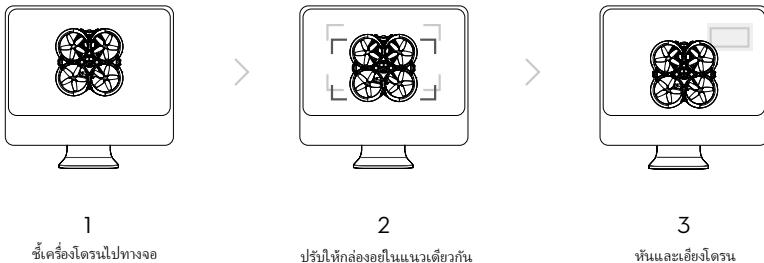
## การปั้นรับเที่ยงบกอลงของระบบการมองเห็น

การปั้นรับเที่ยงบกอลงโน้มตัว

กล้องระบบจับภาพพัฒนาตัวเองล่าสุดที่ดัดจั่งบกอลงทั่วโลก ไม่จำเป็นต้องดำเนินการใดๆ ให้เราสามารถใช้งานได้ทันที แต่เราสามารถปรับแต่งให้เหมาะสมกับภารกิจที่ต้องการได้ เช่น การปั้นรับเที่ยงบกอลงในสถานที่ที่ไม่สามารถเข้าไปสำรวจได้ เช่น ห้องใต้ดิน หรือภูเขาหิมะ

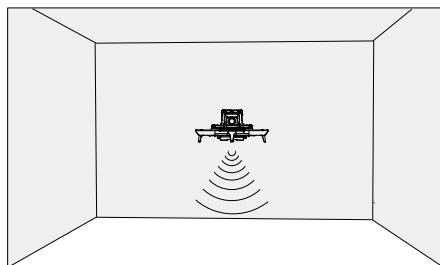
การปั้นรับเที่ยงบกอลงสูง

ถ้าห้องความกว้างต่ำกว่าห้องจอดรถ คุณต้องปั้นรับเที่ยงบกอลงสูง ให้เราสามารถสำรวจห้องโดยไม่ต้องเดินทางเข้าไปในห้อง สำหรับห้องที่สูงกว่า 1.5 เมตร คุณสามารถใช้ DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series) เพื่อปั้นรับเที่ยงบกอลงของระบบการมองเห็นโดยปฏิบัติตามขั้นตอนด้านล่าง



## ใช้ระบบจับภาพวัดอุ

เพื่อรับทราบว่าท่านเห็นของรอบน้ำหนึ่งสามารถมองเห็นได้ตามลักษณะ GNSS น้ำไม่สามารถมองเห็นได้หรืออ่อน จะเปลี่ยนไปใช้โหมด Normal หรือโหมด Sport โดยอัตโนมัติ



- ⚠**
- ใส่ใจกับสภาพแวดล้อมในการบิน ระบบการมองเห็นด้านล่างและระบบเซนเซอร์อินฟราเรดทั่วงานภาคใต้สถานการณ์ทางอากาศไม่สามารถแผนที่การควบคุมและการตัดสินใจของมนุษย์ได้ในระหว่างการบินให้ใส่ใจกับสภาพแวดล้อมโดยรอบและคำเตือนที่ແນาเนา รับผิดชอบและรักษาการควบคุมโดยรวมตลอดเวลา
  - โดยนิยมเดินบนสูงสุด 20 เมตรเพื่อใช้ระบบจับภาพในสภาพแวดล้อมแบบเปิดโล่งและพื้นที่แม่นยำ เช่น ช่วงความสูงของตัวหมาเม่นที่ตั้งตระหง่าน จับภาพคือ 0.5 - 10 ม. ประสาทสัมภาระบุคคลแห่งการจับภาพจากลอดเลี้ยงน้ำ บันทึกความระยะตัวรับ
  - เมื่อได้รับนิยมเดินน้ำ ระบบจับภาพตัดสูตรด้านล่างอาจทำงานได้ไม่ดีเท่าที่ควร ตั้งแต่เดินน้ำลงจนถึงสูงสุด โดยรวมอาจไม่สามารถหลบหลีกผู้เดินน้ำเดินล้ำได้อย่างเต็มที่ ขอแนะนำให้รักษาการควบคุมการบินโดยรวมตลอดเวลา ใช้ตัวลอกที่นิยมจับสูตรสมดุลตามสภาพแวดล้อมโดยรอบและหลีกเลี่ยงการพื้นที่ที่อาจบังขวางทาง
  - โปรดทราบว่าเมื่อได้รับนิยมเรืองเกินไปอาจทำให้ระบบจับภาพตัดสูตรด้านล่างและระบบเซนเซอร์อินฟราเรดทำงานได้ไม่ดีเท่าที่ควร
  - ระบบการมองเห็นไม่สามารถทำงานได้อัตโนมัติถ้ากล้องบนหน้าผากที่มีรูปแบบที่ไม่ซับซ้อนหรือสีเดียวและน้อยเกินไปหรือแสงจ้ากเกินไป ระบบการมองเห็นไม่สามารถทำงานได้อัตโนมัติในสภาวะแสงสูงสุด
  - ก) บันทึคนเดียวที่นิยมเดินน้ำที่สีเดียว (เช่น สีตัวล้วน สีขาวล้วน สีแดงล้วน หรือสีเขียวล้วน)
  - ข) บันทึคนเดียวที่นิยมเดินน้ำที่สีเดียวที่ไม่โปร่งแสง
  - ค) บันทึคนเดียวที่นิยมเดินน้ำที่สีเดียวที่คล้ำน้ำ (เช่น กระเจก)
  - ง) บันทึคนเดียวที่นิยมเดินน้ำที่สีเดียวที่คล้ำน้ำ (เช่น เส้าไฟฟ้า)
  - อ) บันทึคนเดียวที่นิยมเดินน้ำที่สีเดียวที่สีเดียวที่น้ำใส (เช่น กะรabe)
  - ย) บันทึคนเดียวที่นิยมเดินน้ำที่สีเดียวที่น้ำใส (เช่น กะปี้)
  - กรุณาดูแลให้เช่นเดียวกับส่องสว่างอย่างเครื่องเลือกแบบบล็อก อย่างไรก็ตาม ห้ามใช้ในสภาวะแสงสูงสุด หรือเมื่อส่องสว่างมาก
  - ระบบเซนเซอร์อินฟราเรด
  - หากต้องดัดแปลงการบิน อาจจำเป็นต้องปรับรูปแบบระบบการมองเห็น ปรับเทียบระบบการมองเห็นหากแอปแจ้งให้ทำการปรับ
  - ห้ามบินเมื่อฝนตก ลมแรงครัววน หรือเมื่อหักดิบล้มต่ำกว่า 100 ม.
  - ตรวจสอบสิ่งที่ไม่ควรบินก่อนบินทุกครั้ง:
    - ก) ตรวจจู่ๆ ไม่มีสีติดกันหรือสีเดียวที่น้ำใส ไม่ได้ติดบนกระดาษของระบบการมองเห็นด้านล่างและระบบเซนเซอร์อินฟราเรด
    - ข) ถ้ามีสีสีง่ายๆ ผู้คน หรือตัว ติดบนกระดาษของระบบการมองเห็นด้านล่างและระบบเซนเซอร์อินฟราเรด ให้ใช้ผ้านุ่มทำความสะอาด ห้ามใช้ผลิตภัณฑ์ที่ทำลายสี
    - ค) ติดต่อฝ่ายดูแลลูกค้าของ DJI หากมีความเสียหายเกิดขึ้นกับกระดาษของระบบจับภาพตัดสูตรด้านล่างหรือระบบเซนเซอร์อินฟราเรด

## ขั้นทึกข้อมูลการบิน

ข้อมูลการบิน รวมถึงการรับส่งข้อมูลทางไกล ข้อมูลสถานะไดรเวอร์ และตัวแบตเตอรี่ ๆ มีการบันทึกอัตโนมัติที่ว่าเก็บข้อมูลภายในไดรเวอร์ ข้อมูลสามารถเข้าถึงได้โดยใช้ DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series)

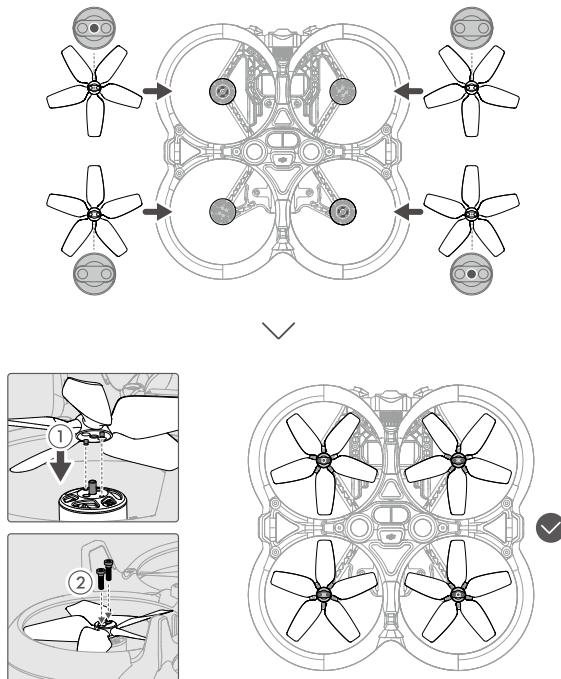
## ใบพัด

มีใบพัดแบบเดี่ยวของ DJI Avata อุปกรณ์แบบซึ่งออกแบบมาเพื่อให้หันหน้าไปในทิศทางเดียวกัน ตรวจสอบให้แน่ใจว่าจับถูกใบพัดกับมุมอ็อกซ์ต์รังกันตามคำแนะนำแล้ว

ใบพัด	มีเครื่องหมาย	ไม่มีเครื่องหมาย
ภาพประกอบ		
ตำแหน่งติดใบพัด	ติดเข้ากับมุมอ็อกซ์ต์ร์ที่มีเครื่องหมาย	ติดเข้ากับมุมอ็อกซ์ต์ร์ที่ไม่มีเครื่องหมาย

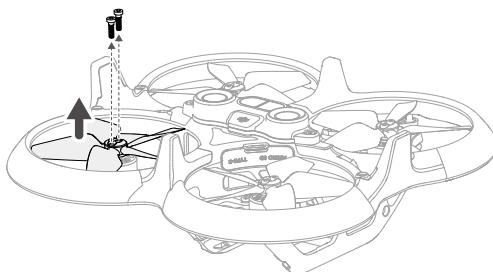
## การติดตั้งใบพัด

ผลักโดยรวมขึ้นเพื่อให้ล้านล่าง hairy ขึ้น และติดตั้งใบพัดที่มีการทากเครื่องหมายไว้เข้ากับมุมอ็อกซ์ต์ร์ที่มีเครื่องหมายยกกัน ลองนำใบพัดเข้าไปในฐานมอเตอร์ หมุนใบพัดเล็กน้อยเพื่อจัดแนวรูปหัวเหลาและติดแน่นแล้วสอดเข้าไป จากนั้นนำเชือดวงขันสกรูลงตัวในแน่น ติดตั้งใบพัดที่ไม่มีเครื่องหมายเข้ากับมุมอ็อกซ์ต์ร์ที่ไม่มีเครื่องหมาย



## ทดสอบพัดลม

พลิกโดรนเพื่อให้ด้านล่างหางอยู่ขึ้น ใช้ไขควงเพื่อคลายกรุร่องทั่วแล้วทดสอบใบพัดออกจากมอเตอร์



- ใบพัดฝ่าความคุม กรุณาระบุตัวเรือนด้วย
- ใช้ไขควงในการทดสอบ DJI อย่างเป็นทางการท่านนั้น ห้ามใช้ไขควงที่ต่างชนิดกัน
- ในขั้นตอนนี้จะต้องทดสอบที่อันล้ำ阔ดไป ซึ่งในขั้นตอนนี้มีความเสี่ยงสูง
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ทดสอบที่อันล้ำ阔ดไปแล้ว
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ทดสอบที่อันล้ำ阔ดไปแล้วและทดสอบต่อที่ด้านหลังเครื่อง
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ทดสอบที่อันล้ำ阔ดไปแล้วและทดสอบต่อที่ด้านหลังเครื่อง
- เพื่อทดสอบเสียงการทำงานของใบพัดให้松开ที่จับหัวมอเตอร์ที่ติดต่อหัวมอเตอร์
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ทดสอบที่อันล้ำ阔ดไปแล้วและทดสอบต่อที่ด้านหลังเครื่อง
- ห้ามปรับแต่งส่วนประกอบของมอเตอร์
- ห้ามแตะหรือปล่อยให้มือหรือว่างกายติดต่อสัมผัสกับมอเตอร์หลังการบิน เนื่องจากมอเตอร์อาจร้อน
- ห้ามปิดช่องระบายอากาศที่มอเตอร์หรือที่ติดต่อหัวมอเตอร์
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ทดสอบ ESCs ปกติเมื่อเปิดเครื่อง

## แบตเตอรี่/โดรนอัจฉริยะ

แบตเตอรี่ของ Avata เป็นแบตเตอรี่ความจุ 14.76 V, 2420 mAh ที่มีฟังก์ชันสมาร์ทชาร์จและอายุ 生命周期ยาว

### คุณลักษณะของแบตเตอรี่

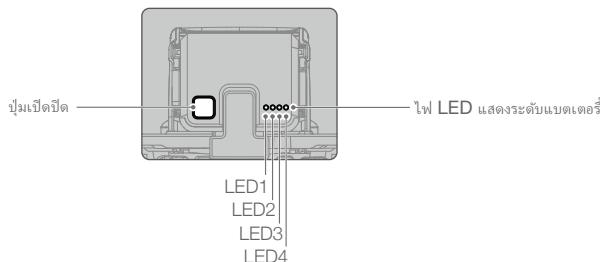
- การแสดงระดับแบตเตอรี่: ไฟ LED และสอด跟着ระดับแบตเตอรี่จะแสดงระดับแบตเตอรี่ในปัจจุบัน
- ฟังก์ชันการรักษาอุณหภูมิของแบตเตอรี่ในกรณีที่เกินไป หรือเมื่อห้องทำงานของแบตเตอรี่ต่ำกว่า 96% ของระดับแบตเตอรี่ไม่ถูกใช้งานเป็นเวลาหนึ่งวัน และประมาณ 60% เมื่อไม่ใช้ช่วงเวลา 5 วัน จะมีหน่วยแบตเตอรี่กำลังภายในลดลงอย่างต่อเนื่อง
- การชาร์จอั่งสุดยอด ระหว่างการชาร์จ แรงดันไฟฟ้าในแบตเตอรี่จะสมดุลโดยอัตโนมัติ
- การป้องกันการชาร์จมากเกินไป เมื่อชาร์จเต็มแล้ว แบตเตอรี่จะหยุดชาร์จอัตโนมัติ
- การตรวจสอบอุณหภูมน้ำยา: แบตเตอรี่จะหalte เมื่ออุณหภูมิอยู่ระหว่าง 5°C ถึง 40°C (41°F ถึง 104°F) เท่านั้น เพื่อป้องกันความเสียหายระหว่างที่ชาร์จอยู่ การชาร์จจะหยุดโดยอัตโนมัติ หากอุณหภูมน้ำยาของแบตเตอรี่ต่ำกว่า 50°C (122°F)
- การป้องกันกระแสไฟฟ้าเกิน เมื่อมีการตรวจสอบพ่วงแม่เหล็กไฟฟ้าเกิน แบตเตอรี่จะหยุดชาร์จ
- การป้องกันการคาดประจุมากเกินไป เมื่อแบตเตอรี่มีการใช้งาน จะมีการหยุดการคาดประจุอัตโนมัติเพื่อป้องกันการคาดประจุมากเกินไป เมื่อแบตเตอรี่มีการใช้งาน
- การป้องกันการตัวลง หากมีการตรวจสอบพ่วงแม่เหล็กไฟฟ้า จะมีการตัดจากแหล่งจ่ายไฟโดยอัตโนมัติ
- การป้องกันแบบเต็มรีสอร์ฟ แบตเตอรี่จะแสดงข้อความเตือนเมื่อมีการตรวจสอบพ่วงแม่เหล็กไฟฟ้า
- Hibernation Mode (โหมดพักการทำงาน): แบตเตอรี่จะปิดการทำงานหากไม่มีการใช้งาน 20 นาที เช่น ประยุกต์พัลส์งาน ลักษณะตัวบันทึกน้อยกว่า 10% หลังจากไม่ได้ใช้งานหนึ่งชั่วโมง แบตเตอรี่จะเข้าสู่โหมดพักการทำงานเพื่อป้องกันการคาดประจุมากเกินไป ในขณะที่มีการติดต่อทางบ้าน การ kontrol ระดับแบตเตอรี่จะไม่เรียบง่าย ชาร์จแบตเตอรี่ที่ห้องน้ำเพื่อการติดต่อที่ห้องน้ำโดยอัตโนมัติ
- การล็อก: ข้อมูลเกี่ยวกับแรงดันไฟฟ้า ความจุ และกระแสของแบตเตอรี่จะถูกล็อกไว้โดยอัตโนมัติ

**⚠️** • โปรดดูแนวทางปฏิบัติเพื่อความปลอดภัยสำหรับ DJI Avata และสติกเกอร์ที่แบตเตอรี่ก่อนใช้งาน ผู้ใช้จะต้องรับผิดชอบทั้งหมดในการดำเนินการและการใช้งาน

### การใช้แบตเตอรี่

#### การตรวจสอบระดับแบตเตอรี่

กดปุ่มเบรกบีดหนึ่งครั้งเพื่อตรวจสอบระดับแบตเตอรี่



ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่จะแสดงระดับพลังงานของแบตเตอรี่ระหว่างการชาร์จและการคายประชุ สถานะของไฟ LED กำหนดไว้ด้านล่าง:

LED เปิด

LED ปิด

ไฟ LED กะพริบ

LED1	LED2	LED3	LED4	ระดับแบตเตอรี่
				89%-100%
				76%-88%
				64%-75%
				51%-63%
				39%-50%
				26%-38%
				14%-25%
				1%-13%

#### การเปิด/ปิดเครื่อง

กดปุ่มเปิด/ปิดหน้าจอ จากนั้นกดถึกรีสตาร์ทค้างไว้สองวินาทีเพื่อเปิดหรือปิดโดรน ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่จะแสดงระดับแบตเตอรี่ เมื่อมีการกดปุ่มเปิดโดรนไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่จะตั้งลงเมื่อโดรนปิดการทำงาน

#### คำเตือนอุณหภูมิที่ต้องระวัง

- เมื่อบินในสภาวะแวดล้อมที่อุณหภูมิต่ำกว่า -10° - 5°C (14° - 41°F) จะทำให้ความจุของแบตเตอรี่ลดลงอย่างมาก ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเครื่องแบตเตอรี่ไม่ต้องเสียหายก่อนบิน
- แบตเตอรี่ที่ไม่สามารถบินได้ในสภาวะแวดล้อมที่ต่ำกว่า -10° C (14° F)
- เมื่อยืนในสภาวะแวดล้อมที่อุณหภูมิต่ำ ให้หลีกบินหันหน้าไป แล้วแต่แสดงข้อความแจ้งเตือนระดับแบตเตอรี่ต่ำ
- เพื่อให้แน่ใจว่าไม่สมควรทำการบินในสภาวะแวดล้อมที่อุณหภูมิจะลดลงสู่อุณหภูมิสูงกว่า 20° C (68° F)
- ความจุของแบตเตอรี่ลดลงเมื่อถูกเก็บไว้ในสภาวะแวดล้อมที่อุณหภูมิจะลดลงสู่อุณหภูมิสูงกว่า 20° C (68° F) นั่นด้วยความรวดเร็ว
- บินด้วยความระมัดระวังเป็นพิเศษในช่วงอากาศที่หนาวเย็น

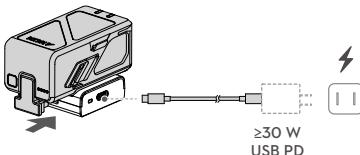


- ในสภาวะแวดล้อมที่หนาวเย็น ไฟแสดงระดับพลังงานจะหายไปในช่องไฟแสดงระดับพลังงานเพื่อป้องกันที่จะชำรุด

#### การชาร์จแบตเตอรี่

ชาร์จแบตเตอรี่ที่ได้รับก่อนการใช้งานแต่ละครั้ง

- ชาร์จโดยเชื่อมต่อเครื่องชาร์จ USB เข้ากับแหล่ง AC (100-240V, 50/60 Hz) หากบินในที่ร้อนๆ แบตเตอรี่จะหมด
- เชื่อมต่อแบตเตอรี่ด้วยสายชาร์จที่มาพร้อมกับเครื่อง USB ได้ให้ช่องแบบเดียว DJI Avata เมื่อแบตเตอรี่หมดอยู่
- ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่จะแสดงระดับของแบตเตอรี่ระหว่างที่กำลังชาร์จ
- เมื่อไฟ LED บอกจะต้นแล้ว แสดงว่าแบตเตอรี่ชาร์จเต็มแล้ว ถอนสายแบตเตอรี่ออก เนื่องจากไฟแสดงระดับชาร์จจะเลี้ยง



- ขอแนะนำให้ใช้เครื่องชาร์จ DJI 30W USB-C หรือเครื่องชาร์จ USB Power Delivery อื่น ๆ
- ใช้เวลาในการชาร์จประมาณ 90 นาที
- เพื่อความปลอดภัย ให้แบตเตอรี่รีบบันพลังงานตัวในระหว่างการขนส่ง ขอแนะนำให้ค่าประจุแบตเตอรี่ที่เหลือ 30% หรือต่ำกว่า ก่อนการขนส่ง



- ห้ามชาร์จแบตเตอรี่ด้วยเครื่องอัจฉริยะทันทีหลังจากเพิ่งบินเสร็จ เนื่องจากอุณหภูมิอาจสูงเกินไป ปล่อยให้แบตเตอรี่เย็นลงไปที่อุณหภูมิห้องก่อนที่จะชาร์จอีกครั้ง
- เครื่องชาร์จจะหยุดชาร์จแบบเต็ม เมื่ออุณหภูมิของแบตเตอรี่มีอุณหภูมิช่วง 5° ถึง 40° C (41° ถึง 104° F) อุณหภูมิที่เหมาะสมในการชาร์จ คือตั้งแต่ 22° ถึง 28° C (71.6° ถึง 82.4° F)
- สับชาร์จแบตเตอรี่ (ไม่ต้องรอต่อวัน) สามารถชาร์จแบตเตอรี่ได้สูงสุดต่อวัน เนื่องจากร้านค้าออนไลน์ของ DJI ที่เป็นทางการเพื่อรับข้อมูลเพิ่มเติม
- ควรชาร์จแบตเตอรี่ที่ห้องเครื่องรักษาอุณหภูมิเดือนเพื่อให้แบตเตอรี่ไม่เสื่อม
- DJI ไม่รับผิดชอบต่อความเสียหายที่เกิดจากการใช้ชาร์จแบบเต็ม DJI Avata Adapter หรือแท่นชาร์จแบบเต็ม DJI Avata Battery Charging Hub

ตารางด้านล่างแสดงไฟที่เปลี่ยนสีจะบันทึกแบตเตอรี่ระหว่างที่กำลังชาร์จ

LED1	LED2	LED3	LED4	ระดับแบตเตอรี่
●	●	○	○	1%-50%
●	●	●	○	51%-75%
●	●	●	●	76%-99%
○	○	○	○	100%

#### คำอธิบาย LED และสถานะของแบตเตอรี่ DJI Avata

ไฟสัญญาณ LED	รายละเอียด
สีเหลืองค้าง	ไม่ได้รับแบตเตอรี่
กะพริบเป็นสีเขียว	การชาร์จ
สีเขียวค้าง	ชาร์จเต็มแล้ว
ไฟ orangetint สีเหลือง	อุณหภูมิของแบตเตอรี่ที่ร้อนสูงเกินไป (ไม่จำเป็นต้องดำเนินการเพิ่มเติม)
สีแดงค้าง	แบตเตอร์รี่ไฟฟาร์มแบตเตอรี่มีภาระติดพลาสติก (ลองอุดและใส่รีบบันพลังงานต่อที่รีบบันพลังงานต่อที่กำลังชาร์จเพื่อทำความสะอาด)

กลไกการป้องกันแบตเตอรี่

ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่สามารถแสดงการแจ้งเตือนเพื่อป้องกันแบตเตอรี่จากสภาพอากาศและการชาร์จที่ดีที่สุด

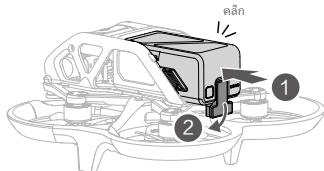
## กําลังการป้องกันแบบเตอร์

สถาน	รูปแบบการกะพริบ	LED1	LED2	LED3	LED4
ตรวจพบกระสุนไฟเกิน	LED2 กะพริบสองครั้งต่อวินาที	○	●	○	○
ระบบผิดปกติ	LED2 กะพริบสามครั้งต่อวินาที	○	●	○	○
ตรวจพบการชำรุดมากเกินไป	LED3 กะพริบสองครั้งต่อวินาที	○	○	●	○
ตรวจพบไฟเกินที่อ่อนแปรอ่อน	LED3 กะพริบสามครั้งต่อวินาที	○	○	●	○
อุณหภูมิในการชาร์จต่ำไป	LED4 กะพริบสองครั้งต่อวินาที	○	○	○	●
อุณหภูมิในการชาร์จสูงไป	LED4 กะพริบสามครั้งต่อวินาที	○	○	○	●
อะแดปเตอร์ไม่ใช่ของ DJI	LED4 กะพริบสี่ครั้งต่อวินาที	○	○	○	●

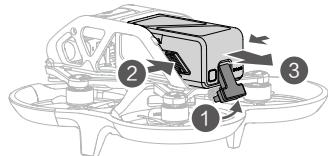
ถ้ากล้องการป้องกันแบบเตอร์ที่ทำงาน การจะชาร์จใหม่อีกครั้งจำเป็นต้องดูแลแบบเตอร์จากอ่อนแปรอ่อน ก่อนจากนั้นค่อยเสียบไฟใหม่อีกครั้ง หากอุณหภูมิในการชาร์จต่ำไป โปรดรอให้อุณหภูมิกลับเป็นปกติก่อน และแบบเตอร์จะกลับไปเริ่มชาร์จใหม่โดยอัตโนมัติ โดยไม่จำเป็นต้องดูแลรักษาและเสียบปลั๊กเครื่องชาร์จใหม่อีกครั้ง

## การใส่/ถอนแบบเตอร์

ใส่แบบเตอร์อ่อนร้อนเย็นไว้ในไดร์รันก่อนใช้งาน ใส่แบบเตอร์อ่อนร้อนเย็นไว้ในช่องเสียงแบบเตอร์ข้างใต้ไดร์ ตรวจสอบให้แน่ใจว่าใส่เข้าไปอย่างแน่นหนาและทั่วถึง แบบเตอร์เลือกอย่างเรียบหรือ ก่อนจะเชื่อมต่อกับพาวเวอร์ฟลังงาน



ถอดการใช้เมื่อต้องกับพาวเวอร์ฟลังงาน กดปลดล็อกตัวล็อกจากด้านข้างของแบบเตอร์ไดร์ดูร้อนอ่อนร้อน เพื่อถอดแบบเตอร์ออกจากช่องเสียง



- ห้ามใส่ร้อนหรือถอดแบบเตอร์ในขณะที่ไดร์รันเปิดอยู่
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าแบบเตอร์ไดร์ร้อนต้องถูกตั้งอย่างแน่นหนา

## การนำร่องรักษา

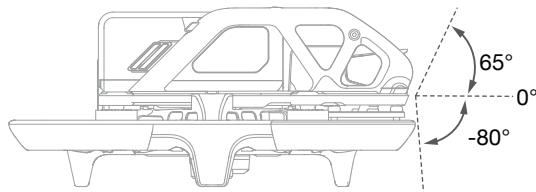
หากมีข้อความเดือนไปรษณีย์ที่มีวันดาวน์โหลดเดือนต่อไปจึงจะต้องการการนำร่องรักษา ให้บินกลับจุดที่บินที่เรื่องดังต่อไปนี้

1. ชาร์จแบตเตอรี่ให้ได้เต็ม
2. พับแบบเดือน 24 ชั่วโมง
3. ใส่แบบทดสอบที่ตัวโดรนและให้ล็อกตัวอยู่กับที่ ตัววยจะดับความสูงไม่เกิน 2 เมตรหลังจากบินขึ้น เมื่อแบตเตอรี่เหลือ 20% ให้นำไปครองลงจอดปีกดิจิตอลและกดเบตเตอรี่อีก
4. พับแบบเดือน 6 ชั่วโมง
5. ตอนนี้การนำร่องรักษาควรจะเสร็จสมบูรณ์และแบตเตอรี่มีความพร้อมให้ใช้งาน ทำซ้ำตามขั้นตอนข้างต้น หากข้อความเดือนให้ทำการนำร่องรักษาซึ่งคงประภัยที่นี่ ร่วมด้วย

## กิมบลล์และกล้อง

### ลักษณะของกิมบลล์

กิมบลล์ของ DJI Avata ที่ให้กล้องมีความนิ่งและรองรับการปรับมุมเอียง ทำให้คุณถ่ายภาพได้ทั้งชัดและนิ่ง และยังได้รับการปรับมุมสูง ช่วยในการถ่ายภาพในทุกมุม (Tilt) ของตัวควบคุมคือ  $-80^{\circ}$  ถึง  $+65^{\circ}$  ให้อุปกรณ์เริ่มทำงานเพื่อควบคุมการเอียงของกล้อง



## โหมดกิมบลล์

โหมดกิมบลล์จะเปลี่ยนโดยอัตโนมัติตามโหมดการบิน

โหมด Normal/Sport: กิมบลล์จะปรับตัวเองตามการบินสไลด์ หมุนเมื่อของกิมบลล์ลังดึงความเสถียร เมื่อเทียบกับระบบแนวราบ

โหมด Manual: กิมบลล์จะไม่โหมดล็อก หมุนเมื่อของกิมบลล์ลังดึงความเสถียร เมื่อเทียบกับตัวโดรน



- ห้ามแตะหรือเคาะกิมบลล์หลังจากที่ได้รับเปิดเครื่องแล้ว กรุณาทิ้งบินจากที่ที่ล่องและทราบเรื่องเพื่อป้องกันกิมบลล์ในช่วงขึ้นบิน
- ความแม่นยำของกิมบลล์อาจลดลงเมื่อเวลาผ่านไป ซึ่งอาจทำให้กิมบลล์ทำงานผิดปกติ
- อย่าใช้ผู้ช่วยทรายภายนอกกิมบลล์ โดยเฉพาะถ้าช่องทางที่ใช้สำหรับกิมบลล์
- ความผิดพลาดของมอเตอร์กิมบลล์อาจเกิดขึ้นได้ หากไดร์ฟอยู่บนพื้นที่ไม่สม่ำเสมอ กิมบลล์จะถูกกีดขวางหรือหากกิมบลล์ชนหรือตก
- ห้ามร่างกายกิมบลล์หลังจากที่เปิดกิมบลล์แล้ว ห้ามเพ่งนาฬิกาใดก็ตามกับกิมบลล์ น่องจากอาจทำให้กิมบลล์ทำงานผิดปกติหรืออาจทำให้มองเหตุร้ายหายใจได้
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าตัวควบคุมกิมบลล์ออกก่อนจะเปิดเครื่องโดรน ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ตัวควบคุมกิมบลล์แล้ว หลังจากไปได้ใช้งานโดย
- การบินในสภาวะหมอกหนาหรือเมฆครึ่งกลางที่ทำให้กิมบลล์ลืมใช้การไม่ได้ช่วยรวม เมื่อกิมบลล์แห้งแล้ง กิมบลล์จะกลับสู่สภาวะปกติ

### កត់កង

DJI Avata ឲកកត់ខែនីមួយៗ CMOS បនាត 1/1.7" ដើម្បីគមនលិខិតស្ថុសំខាន់ 12 លានពិកខែល ទូរសព្ទសំខាន់លេនសំខាន់ F2.8 ខែងផែកស 0.6 ម. តួរមិនខ្សោយនៅនៅទៅនិង FOV ខែលសំខាន់សំខាន់ 155°

កត់កង DJI Avata សាមរភកការវិដូ 4K 60fps HD និងភាពការការពាក្យ 4K



- ទរវតសិនបានដៃនៅថ្ងៃដែលមានអំពីការសម្រេចនៅក្នុងការការពាក្យនៃការការពាក្យ។
- ឱ្យជាដឹកការសម្រេចនៅក្នុងការការពាក្យដែលមានអំពីការសម្រេចនៅក្នុងការការពាក្យ។
- ហាមបិតក្នុងការការពាក្យដែលមានអំពីការសម្រេចនៅក្នុងការការពាក្យ។

### ការបង្ហាញទីក្រុងភាពនិងវិដូ

DJI Avata មានអំពីការសម្រេចនៅក្នុងការការពាក្យ 20 GB និងការការពាក្យ microSD ដែលត្រូវបានបង្ហាញនិងរាយការណ៍។ ការការពាក្យ microSD មានបន្ទាន់ UHS-I Speed Grade 3 ដើម្បីដោកនាំការការពាក្យខ្លួន។ ការការពាក្យ microSD មានបន្ទាន់បន្ទាន់បន្ទាន់។



- សាមរភកការការពាក្យនិងវិដូដែលមានអំពីការការពាក្យ។



- ហាមកណ្តាលការការពាក្យ microSD ជាណានិកនៅក្នុងការការពាក្យ។
- ទរវតសិនបានដៃនៅថ្ងៃដែលមានអំពីការការពាក្យ។
- កំណត់ការការពាក្យនិងវិដូ។
- កំណត់ការការពាក្យនិងវិដូ។
- ទរវតសិនបានដៃនៅថ្ងៃដែលមានអំពីការការពាក្យ។
- ទរវតសិនបានដៃនៅថ្ងៃដែលមានអំពីការការពាក្យ។
- ទរវតសិនបានដៃនៅថ្ងៃដែលមានអំពីការការពាក្យ។

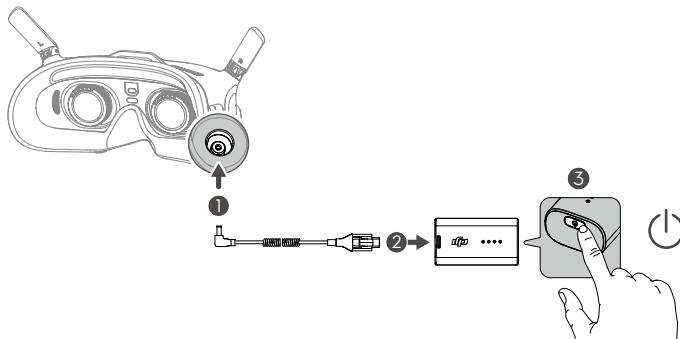
## ແວ່ນຕາ

### DJI Goggles 2

DJI Goggles 2 ນັ້ນມາຮ້ອມກັບຈອດແລດອງລອງປ່ຽນສິນເຫັນກາພາທີທີ່ຄົກວາມນ່ຽວງ່ານໃໝ່ໄປນີ້ເທິງທີ່ໃຫ້ກັບໄດຣນ. DJI ໄກສູນສັນພັກປະສົກການຟື້ນ FPV (ມຸນມອງບຸດຄົກທີ່ກັນ) ທາງການແນບນີ້ໄສໄທ໌ນີ້ ຜົນກັນກາຮັດຕື່ມແນບປັບສາຍຊັງໃຫ້ຄຸນລະຍາກາພີ່ເສີດຈາໄໂທຮັດພີ່ໂລດີທ່ອດອມພົວຕອນໄປປັບທັງໜາຈອແວ່ນຕາ ມອນປະສົກການຟື້ນກັບປະວົງທີ່ສົມຈີລື້ຖະກົດ DJI Goggles 2 ລອງຮັບຝຶກໆຂັ້ນກາຮັດຕື່ມເຕີມຕົວໜ່າຍ ເນື່ອໃຫ້ພົງກໍ່ຂັ້ນເນື້ອງ ອຸນສາມາດຮັດຕົວດູໃດຮັນແລະກົມນອໄລ໌ ຕ່ຳມັກເຄື່ອນໃຫວລອງເສົ່າຍ ເນື່ອໃຫ້ກັບທີ່ວົວຄຸນກາເຄື່ອນໃຫວ DJI ອຸນສາມາດຮັດຕົວດູໃດຮັນແລະກົມນອໄລ໌ເດືອນປະສົກການຟື້ນກັບປະວົງທີ່ສົມຈີລື້ຖະກົດ ເພື່ອຕອບສົນລອງຄວາມຕ້ອງການໃນກາຮັດຕົວດູໃຫວລອງເສົ່າຍ ເນື່ອໃຫ້ກັບທີ່ວົວຄຸນກາເຄື່ອນໃຫວ DJI Goggles 2 ລອງຮັບຝຶກໆຂັ້ນກາຮັດຕື່ມເຕີມຕົວໜ່າຍ ເພື່ອຕອບສົນລອງຄວາມຕ້ອງການໃນກາຮັດຕົວດູໃຫວລອງເສົ່າຍ ແລະ ສົມຜົນເພື່ອຫຼັງກິດໃຫ້ຄຸນພາກນີ້ນີ້ການເຕີມຕົວໜ່າຍ ໃດລົ້ອງຈຳນັກຕົວໃຫ້ວິໄລທີ່ເຫັນເວັບແວ່ນຕາທີ່ໄດ້ຈຳນັກຕົວໃຫ້ວິໄລທີ່ເຫັນເວັບແວ່ນຕາ

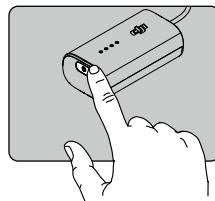
#### ພາວເວຼັອ໌ຂໍພາລາຍ

ໃຊ້ສາຍີໄຟໃໝ່ໄໝມາເພື່ອເຂົ້າມີຕົວພົວເຕີມຕົວພົວເຕີມຈາກສົນລອງແວ່ນຕາຂໍາກັນແນບຕະຫຼອດຂໍອງແວ່ນຕາ

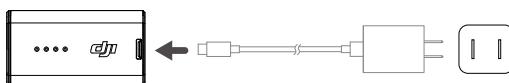


ກົດປົມເປີດປັບຖິ່ນຄົວຮັງເທົ່ອຕຽບສອນຮະຕັບແນບຕະຫຼອດຈົງຈົບນັນ

ກົດທີ່ນີ້ຄົວຮັງ ແລ້ວກົດຄົກຄົວຮັງຕົ້ນໄວ້ສອງວິນາທີ່ເທົ່ອປີດທີ່ອີດແວ່ນຕາ



ແນບນີ້ໄໃຊ້ເຄື່ອງຫຼາຍ USB Power Delivery ເນື່ອແວ່ນຕາມີແນບຕະຫຼອດຂໍ້າ



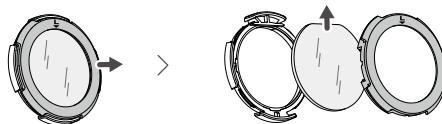
## การใช้ชาร์จรอบแวนเดา

แวนเดาของรับการปรับให้ดีโดยอัตโนมัติในช่วง -8.0 D ถึง +2.0 D และไม่รองรับการแก้ไขสายตาอีก หากจำเป็นต้องแก้ไขสายตาอีก หรือต้องปรับอีกรอบแล้ว นัดใหม่หมายความ คุณสามารถซื้อเลนส์เพิ่มเติม และใช้ชาร์จรอบแวนเดาเพื่อติดตั้งบนแวนเดาได้

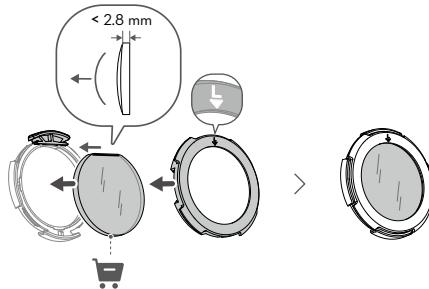


- เมื่อคุณซื้อเลนส์ ให้นำกล้องแวนเดา (หนังสือ) ไปที่ร้านแวนเดาและให้แกนใจว่ารูปวง ขนาด แกนสายตาอีก และความหนาของข้อ (< 2.8 มม.) ของเลนส์ที่จะติดกับหน้าในการติดตั้งกรอบแวนเดา
- ติดอัปเดตอุปกรณ์รวมของอัตโนมัติของเครื่องชาร์จแวนเดาและอัตโนมัติของเลนส์เพิ่มเติม ตรวจสอบว่าคุณปรับให้ดีโดยอัตโนมัติของแวนเดาก่อน และรีเซ็ตอุปกรณ์หมุนเลนส์ติดตั้งกรอบแวนเดา
- หากเลนส์ที่ติดตั้งแล้วรองรับการแก้ไขสายตาอีก ห้ามหมุนปุ่มหมุนหลังจากติดตั้งกรอบแวนเดาแล้ว วิธีนี้ แกนสายตาอีกจะเคลื่อน ส่งผลให้มองเห็นไม่ชัด ตรวจสอบว่าคุณปรับให้ดีโดยอัตโนมัติของแวนเดา ก่อนติดตั้งกรอบแวนเดา

1. ถอดกรอบแวนเดา และถอดเลนส์ที่มีเพิ่มเติมออก

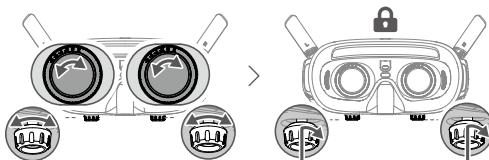


2. ติดตั้งเลนส์ที่เตรียมไว้ตามที่แสดง ตรวจสอบว่าแยกเลนส์ออกจากเลนส์ขาว

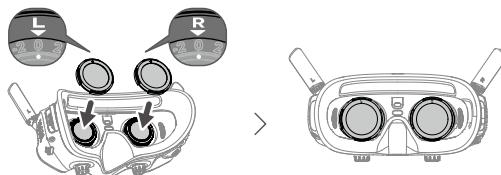


3. ปรับให้ดีโดยอัตโนมัติของแวนเดาตามความต้องการของคุณ และล็อกปุ่มหมุน

ตัวอย่างเช่น หากปกติคุณใช้ค่าสายตา -6.0 D และเลนส์ที่เตรียมไว้ของคือ -3.0 D คุณจะต้องปรับให้ดีโดยอัตโนมัติของแวนเดาเป็น -3.0 D เพื่อให้แน่ใจว่า ดีโดยอัตโนมัติของคุณอยู่ที่ -6.0 D หลังจากติดตั้งกรอบแวนเดาไว้กับแวนเดาแล้ว



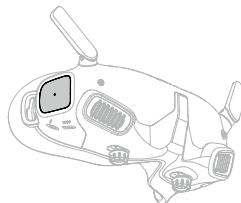
4. ติดตั้งกรอบข้ามและขาไว้กับแผ่นตา ในขณะเดียวกัน ตรวจสอบว่าเครื่องหมายที่ด้านบนของกรอบห่างจากข้าม และลูกศรสามเหลี่ยมอยู่ในแนวเดียวกับกับจุดสีขาวที่ข้อมูลบนของเลนส์ไว้



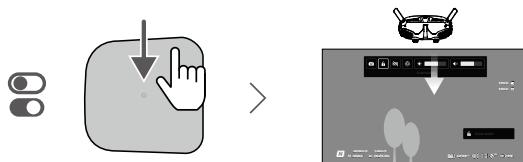
### การใช้งาน

แจงสัมผัสช่วยให้คุณใช้งานด้วยมือเท่านั้น

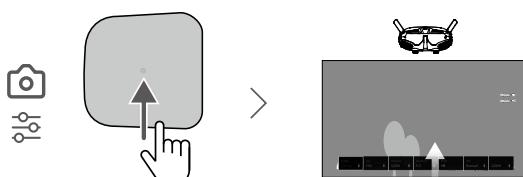
- ⚠** • เพื่อความปลอดภัยของการบินเมื่อใช้ควบคุมการเคลื่อนไหว ให้กดปุ่มเบรกหนึ่งครั้งเพื่อที่ให้ไดรเวอร์เบรกและบันอยู่กับที่ก่อนใช้งานแจงสัมผัสช่วยไว้ อย่างน้อย 1 นาที เมื่อถึงจุดนี้ อาจเกิดความเสี่ยงด้านความปลอดภัยและอาจทำให้ไดรเวอร์สูญเสียการควบคุมหรือไดรเวอร์บาดเจ็บได้



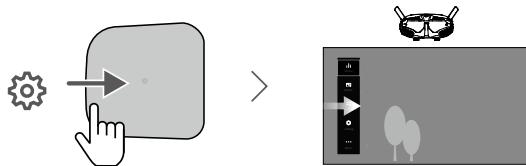
ปัดลงจากด้านบน: เข้าสู่เมนูทางลัด



ปัดขึ้นจากด้านล่าง: ป้อนการตั้งค่ากล้อง

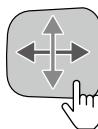


ปัดไปทางขวาทางซ้าย: เข้าสู่เมนู



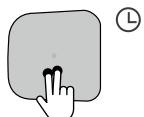
ปัดขึ้น/ลง/ขวา/ซ้าย: ไปรังเมนู

แตะครั้งเดียว: ยืนยัน/เลือก



ใช้สองนิ้วแตะ: ย้อนกลับ

ใช้สองนิ้วกดตัวไปบนหน้าจอหลัก: ล็อก/ปลดล็อกหน้าจอ

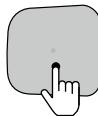
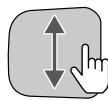
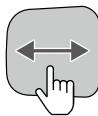


ขบวนที่เล่นวิดีโอ:

ปัดไปทางซ้าย/ขวา: ควบคุมและความคืบหน้า

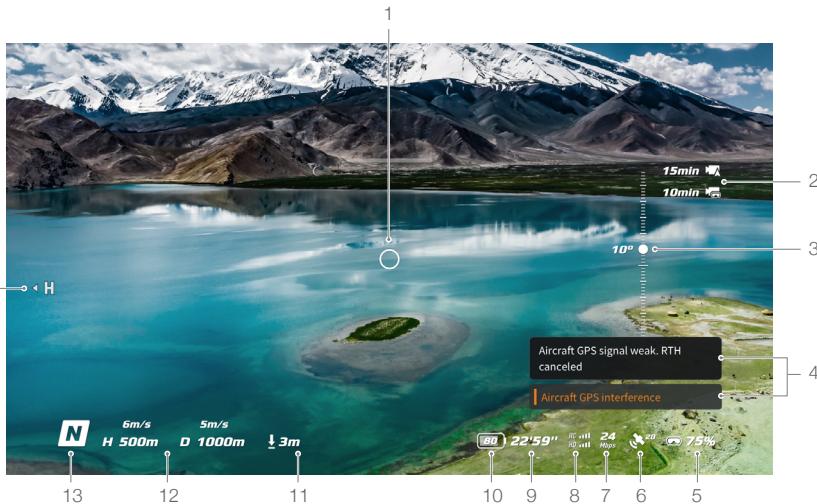
ปัดขึ้น/ลง: ปรับระดับเสียง

แตะหนึ่งครั้ง: หยุดชั่วคราว/เล่น



- ขบวนที่ซ้ายนั้นแสดงส่วนผล ให้ปัดอย่างซ้าย ๆ และแม่นยำเพื่อให้ฟังก์ชันท่านทำงานได้อย่างถูกต้องและแม่นยำมากที่สุด
- คุณสามารถเปลี่ยนการตั้งค่าเพื่อเข้าสู่เมนูโดยปัดจากทางซ้ายไปขวา ในไฟล์ Settings > Control > Invert Horizontal Swipe เพื่อท่านสามารถเปลี่ยนแปลง

## អន្តោតខាងក្រោម



1. តាមរយៈពិភាក្សាបាននៅ  
ដោយបានគូនការការឡើងនៅលាមួយទាំងនេះ ជាសេចក្តីផ្តើមការបាននៅទីតាំងដែលបានបាននៅក្នុងការបាននៅលាមួយ
2. ខូមូលូនិភ័យដែលបានបាននៅលាមួយ  
ដែលបានបាននៅលាមួយនៅទីតាំងនៃវាទំនាក់ ឬការបាននៅលាមួយនៅក្នុងការបាននៅលាមួយ
3. Gimbal Slider  
ដែលបានបាននៅលាមួយនៅក្នុងការបាននៅលាមួយ ដែលបានបាននៅលាមួយនៅក្នុងការបាននៅលាមួយ
4. ការបាននៅលាមួយនៅក្នុងការបាននៅលាមួយ  
ដែលបានបាននៅលាមួយនៅក្នុងការបាននៅលាមួយ
5. រាជបាំបាបដែលបានបាននៅលាមួយ  
ដែលបានបាននៅលាមួយនៅក្នុងការបាននៅលាមួយ
6. សាលានេះ GNSS  
ដែលបានបាននៅលាមួយនៅក្នុងការបាននៅលាមួយ
7. អ៊ត្រាប័ណ្ណដីឯក  
ដែលបានបាននៅលាមួយនៅក្នុងការបាននៅលាមួយ
8. គម្រោងនៃស៊ូយូណាលូកក្រុងនៅក្នុងការបាននៅលាមួយ  
ដែលបានបាននៅលាមួយនៅក្នុងការបាននៅលាមួយ
9. គោលរាលិនិងពិនិត្យនៃការបាននៅលាមួយ

10. ระดับแบบต่อเชื่อมต่อโดรน
11. ระยะห่างจากพื้น  
แสดงข้อมูลระดับความสูงปัจจุบันของโดรนจากพื้นดิน เมื่อโดรนอยู่สูงจากพื้นดินน้อยกว่า 10 เมตร
12. การรับส่งข้อมูลไฟล์ในภารกิจ  
แสดงระยะทางในแนวโน้ม (D) และความเร็ว รวมถึงระยะทางแนวตั้ง (H) และความเร็วระหว่างโดรนกับจุดขึ้นบิน
13. โหมดการบิน  
แสดงโหมดการบินปัจจุบัน
14. จุดที่บิน  
ระบุตำแหน่งของจุดที่บิน



- แสดงตารางและภาพสกรีนเซฟเพื่อ หากไม่ได้มีการเชื่อมต่อ กับโดรนและไม่ได้ใช้งานเป็นระยะเวลานาน แต่แผงสิ่งแวดล้อมจะยังคงทำงาน
- หากไม่ได้ใช้อุปกรณ์เป็นระยะเวลานานอาจใช้เวลาติดตั้งกล้อง GNSS นานกว่าปกติ หากสัญญาณไม่มีสี่เหลี่ยมที่วางจะใช้เวลาประมาณ 20 วินาทีในการติดตั้งกล้อง GNSS เมื่อเม็ดแม่เหล็กภายในหัวกล้องติดตั้งเสร็จแล้ว เวลาจะลดลง
- หากคุณเลือกบันทึกตัวโดยอัตโนมัติและแนบท้าย ข้อมูลของที่จัดเก็บข้อมูลจากที่ได้รับและแสดงบนหน้าจอหลัก หากคุณเลือกจะบันทึกตัวโดยอัตโนมัติและแนบท้าย ข้อมูลของที่จัดเก็บข้อมูลในอุปกรณ์ที่เกี่ยวข้องจะปรากฏขึ้น

### เมนู

เมนูนำทางสุด

ปั๊ดจากด้านบนของแผงแม่สั่งสองล่าง เพื่อเข้าสู่เมนูนำทางสุดและใช้ฟังก์ชันต่อไปนี้:

- เริ่ม/หยุดการบินทิศก้าว
- ปิดใช้งาน/ปิดใช้งานจลน์แสดงผลที่ไม่ประสึกหรือภาพสูตร化
- ปรับความสว่าง
- สลัก/ปลดล็อกหน้าจอ
- เปิดใช้งาน/ปิดใช้งานการติดตามตัวเรือน
- ปรับระดับเสียง



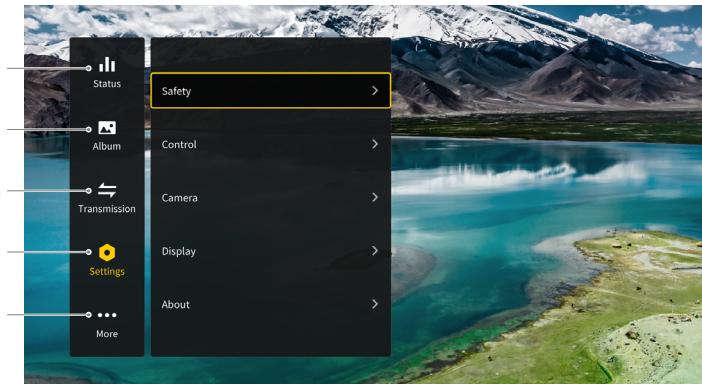
### ការតែងតាំកាត់ក៉ុង

ប័ណ្ណភាពរបស់អ្នកបានលាងទិន្នន័យ ដើម្បីការការពារការតែងតាំកាត់ក៉ុងផែនការរបស់អ្នក



### មេនុយ

ប័ណ្ណភាពរបស់អ្នកបានលាងទិន្នន័យដែលបានបង្ហាញឡើង។



#### 1. សកាសន

សេចក្តីណូនខ្លួនដើម្បីទិន្នន័យ និងការរួចរាល់ដែលមានការរៀបចំដោយអ្នកបាន។

#### 2. Album

សេចក្តីណូនខ្លួនដើម្បីទិន្នន័យ និងការរួចរាល់ដែលមានការរៀបចំដោយអ្នកបាន។

### 3. การส่งข้อมูล

เมนูการส่งข้อมูล มีเมนูย่อย Pilot และเมนูย่อย Audience

- การตั้งค่าการส่งข้อมูลวิธีเดียวกับอุปกรณ์นี้เมื่อบันทึกการตั้งค่าให้กับไฟล์เมนูย่อย Pilot รวมถึงแต่ไม่ว่าก็ต้อง:

a. เสียงหรือเสียงใน模式 Broadcast หากเลือกอุปกรณ์จะแสดงเมื่อเปิดใช้งานไฟล์模式 Broadcast เพื่อให้อุปกรณ์อื่น ๆ สามารถดูหากอุปกรณ์และเข้าร่วมช่องสัญญาณเพื่อรับข้อมูลของกล้อง

b. ตั้งค่าในmode ไฟฟ้าเป็น mode Focus ตรวจสอบหากหน้าจอจะขึ้นและขอบจะเบลอ

c. ตั้งค่าใน mode Channel เป็น Auto หรือ Manual ได้ ขอแนะนำให้เลือกไฟล์ mode อื่นไม่ต้องให้การส่งวิดีโอลือส่องสัญญาณที่มีสัญญาณตัวสู่สุกอ่อนลงมา

d. ตั้งค่าบ้านควบคุมที่ ร่องรับสัญญาณความถี่ 5.8 GHz เท่านั้น

e. ตั้งค่าแบบนิ่วตัวที่ของการส่งวิดีโอด้วยไฟล์ mode Focus ตรวจสอบหากหน้าจอจะขึ้นและขอบจะเบลอ ที่สุดตัวอย่างตัวอย่าง

แบบนิ่วตัวที่ไฟล์นี้เป็นไฟล์รับภาพสเปกตรัมมากขึ้น ซึ่งสามารถให้ตัวรับภาพส่งวิดีโอด้วยสัญญาณและคุณภาพของภาพที่ตัดเจนขึ้น อย่างไรก็ตามยังมีโอกาสสูงที่จะเกิดสัญญาณรบกวนแบบไฟรัสและจ่านวนอุปกรณ์ที่สามารถรับได้จะมีจ่ากัดมากขึ้น เพื่อหลีกเลี่ยงการรบกวนสัญญาณในสถานการณ์ที่มีผู้อื่นพยายามค้นไฟล์เดียวกัน

- หากอุปกรณ์ส่งสัญญาณวิดีโอบินเวนเดินเกิดค่าไฟล์模式 Broadcast คุณสามารถดูอุปกรณ์และทราบความแรงของสัญญาณได้ในเมนูย่อย Audience เลือกชื่อสัญญาณเพื่อดูความแรงของสัญญาณ

### 4. การตั้งค่า

- ความปลอดภัย

a. ตั้งค่าการกำหนดค่าความปลอดภัย เช่น ระดับความสูงสูงสุดของการบิน ระยะทางบินสูงสุด และระดับความสูง RTH ผู้ใช้งานสามารถอัปเดตจุดบินและอุปกรณ์ IMU และสถานะเชิงตัวที่ และปรับเทียบได้หากจำเป็น

b. คุณสมบัติ Find My Drone ช่วยให้ค่าแท้จริงที่ได้รับอยู่บนพื้นดินได้ โดยใช้รีโมทคอนโทรลที่แนบมา หากโทรศัพท์มือถือต่อเครือข่าย ESC เพื่อใช้สำหรับการติดตามได้

c. การตั้งค่าความปลอดภัยชั้นสูง รวมถึงสัญญาณไม�单ทางเดียว AirSense และการหยุดใบพัดฉุกเฉิน เมื่อสัญญาณจากอุปกรณ์เริมท่อไฟฟ้าหากไฟฟ้าไม่สามารถจ่ายไฟให้กับอุปกรณ์ที่ ลงจอด หรือ RTH ได้ หากมีการปิดใช้งานการหยุดใบพัดฉุกเฉิน ผู้ใช้งานสามารถตั้งค่าความปลอดภัยของไฟฟ้าที่ห้องวันเดือนที่ต้องการโดยการคลิกส่วนตัวควบคุมการเคลื่อนไหว หรือใช้ค่าส่วนจำกัดไฟฟ้าที่ห้องวันเดือนที่ต้องการโดยการคลิกส่วนตัวควบคุมการเคลื่อนไหว CSC บนหน้าจอคอนโทรล จะสามารถหยุดมอเตอร์ได้โดยการกดปุ่มล็อกส่องคั่งบนตัวควบคุมการเคลื่อนไหวเท่านั้น หรือใช้ค่าตั้ง CSC ระหว่างการบินในสถานการณ์ฉุกเฉิน เช่น หากเกิดการชน มองเห็นหรือหักกล้องศัลป์ โทรศัพท์มือถือจะหยุดกล้องศัลป์ หรือโทรศัพท์มือถือการควบคุมและบันทึกวิดีโอและรับสัญญาณได้

การหยุดมอเตอร์กล้องอากาศจะทำให้โทรศัพท์มือถือ

- การควบคุม

a. ตั้งค่าไฟล์ mode และปรับแต่งฟังก์ชันของบูรณาภิรักษ์ไฟล์ Remote Controller เมื่อใช้ไฟล์ mode Manual สามารถปรับเหลือรักษาได้ ผู้ใช้งานสามารถบันทึกไฟล์เริมท่อไฟฟ้าให้ได้ตัวอย่าง

b. ปรับเทียบตัวควบคุมการเคลื่อนไหว หรือตัววิธีใช้ช่องส่วนของตัวควบคุมการเคลื่อนไหว

c. ปรับเทียบกับกล้องหรือปรับความเร็วการรับสัญญาณของกล้องบล็อก

d. ตั้งค่าค่าเรื่อง หรืออัปเดตการปั๊มน้ำแบบน้ำร้อนแล้วรับแสงเพลสแมส

e. ใช้ไฟฟ้าชั้นพิเศษ

ก. ดูหน้าจอส่วนเกี่ยวกับกับแนวโน้ม

- ก่อตัว

a. ตั้งค่าคุณภาพของวิดีโอ, FOV กองล้อ, EIS (ระบบป้องกันภาพสั่นที่บินแบบอิเล็กทรอนิกส์), เลนส์เดียว, เปิดนิริมอิฐใช้งานจุดศูนย์กลางของหน้าจอ และซอฟต์แวร์ตัวต่อ microSD โปรดทราบว่าไม่สามารถตั้งค่าข้อมูลเหล่านี้จากการฟอร์แมตแล้ว ใช้งานตัวค่าความละเอียดระดับ

b. ในการตั้งค่าล็อกหน้า ผู้ใช้งานสามารถตั้งค่าอุปกรณ์นี้เป็นทึบ สี และการป้องกันแสงกระพริบ ตลอดจนเปิดหรือปิดการบันทึกอัตโนมัติเมื่อปั๊มน้ำ

c. เลือก Reset Camera Parameters (การตั้งค่ากล้องใหม่) เพื่อตั้งค่าการตั้งค่ากล้องทั้งหมดให้เป็นค่าเริ่มต้น

- แสดงผล

บวิธีความสว่างของหน้าจอ ชูม และแสดงหรือซ่อนจุดขึ้นบน

- เก็บวิดีโอ

a. ดูข้อมูลอุปกรณ์ เช่น หมายเลขอุปกรณ์ที่ต้องใช้เพื่อรวมและรับสัญญาณที่ต้องมีอยู่

b. เลือกภาษาของระบบ

c. เลือกวิธีเชื่อมต่อห้องน้ำที่ต้องใช้เพื่อรวมและอุปกรณ์ที่ต้องมีอยู่ในกระบวนการตั้งค่าเริ่มต้น

d. เลือก ล่างข้อมูลทั้งหมด เพื่อล่างข้อมูลไดร์เวนทั้งหมด รวมถึงข้อมูลในไฟเก็บข้อมูลภายในไดร์เวนและการ์ด SD ใบอนุญาตปลดล็อก บันทึกการบิน และข้อมูลภูมิศาสตร์ฯ ที่เก็บไว้ในไดร์เวน และระบบจะรีเซ็ตไดร์เวนกลับไปเป็นค่าเริ่มต้น

- ⚠ • ไม่สามารถยกเว้นข้อมูลที่ล่างไปแล้วได้ไปรบทด้วยการอ่านและตรวจสอบ
- 

5. เพิ่มเติม

พึงก์ชั้นการสติร์เมแบบไร้สายจะช่วยให้คุณสามารถเล่นวิดีโอที่เล่นบนอุปกรณ์มือถือไปยังหน้าจอแรมด้า (เครื่องเล่นวิดีโอด้วยของรับฟังก์ชันการแคลสต์หน้าจอ)

### การใช้ฟังก์ชันการติดตามศีรษะ

DJI Avata รองรับฟังก์ชันติดตามศีรษะ ซึ่งสามารถเปิดใช้งานได้โดยคลิกที่  เมนูทางด้านขวาของหน้าจอ

หลังจากเปิดใช้งานการติดตามศีรษะแล้ว คุณสามารถควบคุมทิศทางแนวโน้มของไดร์เวนและทำการก้มเงยของกิมบอนผ่านการเคลื่อนไหวของศีรษะได้ อุปกรณ์รีโมทคอนโทรลจะไม่สามารถควบคุมกิมบอนได้

### การใช้ฟังก์ชันการสติร์เมแบบไร้สาย

พึงก์ชั้นการสติร์เมแบบไร้สายช่วยให้คุณสามารถเล่นวิดีโอที่เล่นบนโทรศัพท์มือถือหรือคอมพิวเตอร์ไปยังจอมอนิเตอร์ที่เชื่อมต่ออยู่บนหน้าจอ สำหรับการติดตามศีรษะ

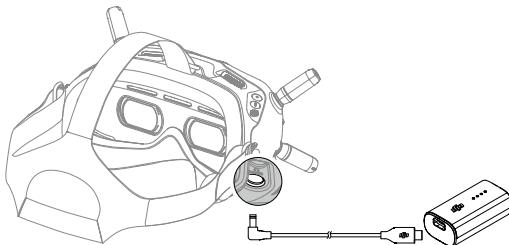
หากต้องการใช้ฟังก์ชันนี้ ให้ปิดเมนูแรมด้าแล้วเลือก “เพิ่มเติม” จากนั้นแตะการสติร์เมแบบไร้สาย และท่าตามค่าแนะนำบนหน้าจอ

## แวนดา DJI FPV Goggles V2

DJI FPV Goggles V2 มีจอแสดงผลประสมที่ภาพสูงและรองรับการแสดงผล HD 810p 120fps และการส่งสัญญาณเสียงแบบเรียลไทม์ ต้องการรับสัญญาณจากโดรน ผู้ใช้งานสามารถเพลิดเพลินกับมุมมองบุคคลที่ทันทีได้เท่านั้น ไม่ต้องเปลี่ยนการตั้งค่าการแบบเรียลไทม์ นอกจากระบบการนำทางอากาศแบบเรียลไทม์ นอกราบบ้านที่สามารถใช้เพื่อเล่นวิดีโอที่บันทึกโดยแวนดานาและตั้งค่าการส่งสัญญาณ การควบคุม และพารามิเตอร์ของกล้องด้วย

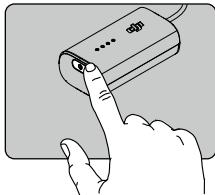
### พาวเวอร์ชัพพลาย

ใช้สายไฟห้องแวนดาที่หัว (USB-C) เพื่อเชื่อมต่อพอร์ตพลังงานของแวนดากับแบบเต็มรูปแบบ

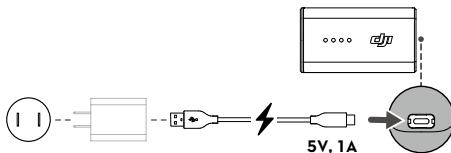


กดปุ่มเปิดปิดหนึ่งครั้งเพื่อตรวจสอบตัวบันดา

กดหนึ่งครั้ง แล้วกดอีกครั้งถ้าไฟส่องวินาทีเพื่อเปิดหรือปิดแวนดา



หากจะตั้งแบบเต็มรูปแบบให้ใช้รูปแบบเต็มรูปแบบ



## การใช้งาน



ปุ่ม 5D

สลับไปมุมเพื่อเลื่อนดูเมนู กดปุ่มนี้เพื่อยืนยัน

บนหน้าจอหลัก กดปุ่มนี้เพื่อเข้าสู่เมนู สลับไปทางซ้ายหรือขวาเพื่อปรับความสว่างของหน้าจอ สลับขึ้นหรือลงเพื่อปรับระดับเสียง

ระหว่างการเล่นวิดีโอทั้งคู่ปุ่ม 5D เพื่อหยุดซัพครัวหรือตัดในกราร์ต่อ สลับปุ่ม 5D ไปทางซ้ายหรือขวาเพื่อปรับแนวนอนความคืบหน้า และสลับขึ้นหรือลงเพื่อปรับระดับเสียง



ปุ่มชัตเตอร์/บันทึก

กดหนึ่งครั้งเพื่อถ่ายภาพ หรือเริ่ม/หยุดการบันทึกวิดีโอ กดค้างไว้เพื่อเปลี่ยนให้มีระห่วงภาพนิ่งและวิดีโอ



ปุ่มย้อนกลับ

กดเพื่อกลับไปที่เมนูก่อนหน้าหรือออกจากโหมดปัจจุบัน



ปุ่มปรับซองสัญญาณ

กดปุ่มนี้เพื่อเลื่อนเพื่อเปลี่ยนช่องสัญญาณ (ใช้ได้เฉพาะเมื่ออยู่ในโหมดซองสัญญาณแบบปรับตัวอัตโนมัติ)

แสดงช่องสัญญาณ

แสดงช่องสัญญาณที่จะบันทุกของแวดล้อม (จะขึ้นตัว A เมื่ออยู่ในโหมดซองสัญญาณอัตโนมัติ)

## หน้าจอหลัก



- ตัวบ่งชี้ที่พิทักษ์การบิน  
เมื่อวัดความถ่วงการเคลื่อนไหวหยุดนิ่ง จะแสดงจุดกึ่งกลางของหน้าจอ เมื่อยืนยันว่าความถ่วงการเคลื่อนไหว แสดงว่ามีการเปลี่ยนแปลงพิศพากษาของโดรนหรือก้ม 仰鼻ก้ม
  - ข้อมูลของที่จัดเก็บข้อมูล  
แสดงพื้นที่ที่เหลืออยู่ของโดรนและแนวโนด ไอคอนจะเปลี่ยนไปตามการเคลื่อนไหว
  - Gimbal Slider  
แสดงความแม่นยำของกิมบล เมื่อยืนยันแลบล่อนหรือตัวปรับของกิมบล
  - ข้อความแจ้งเตือน  
แสดงการแจ้งเตือนและข้อมูล เช่น เมื่อใช้ใหม่ให้หมุนหรือแนบแต่ละข้าง
  - ระดับแนวต่ำต่อสูงแนวโนด  
แสดงระดับแนวต่ำต่อสูงแนวโนด แนวโนดจะส่องเสียงบีบเมื่อระดับแนวต่ำต่อสูงไป
  - สถานะ GNSS  
แสดงความแรงของสัญญาณ GNSS ปัจจุบัน
  - ความแรงของสัญญาณอุปกรณ์เริ่มจากไฟแดงและลดลงตามลิงก์  
แสดงความแรงของสัญญาณเริ่มจากไฟแดงและลดลงตามลิงก์
  - เวลาการบินที่เหลือ  
แสดงเวลาที่เหลือของไฟลือของโดรนหลังจากสตาร์ทมอเตอร์
  - ระดับแนวต่ำต่อสูงโดยรวม  
แสดงระดับแนวต่ำต่อสูงปัจจุบันของแนวต่ำต่อสูงโดยรวม เท่ากับ 0 เมตร
  - ระยะห่างจากพื้น  
แสดงข้อมูลระยะห่างความสูงปัจจุบันของแนวต่ำต่อสูงที่โดรนอยู่จากพื้นกว่า 10 เมตร
  - การรับส่งข้อมูลทางไฟล์ในการบิน  
แสดงระยะทางในแนวโนด (D) และความเร็ว รวมถึงระยะทางแนวตั้ง (H) และความเร็วระหว่างโดรนกับจุดที่บิน
  - โหมดการบิน  
แสดงโหมดการบินปัจจุบัน
  - อุปกรณ์บิน  
ระบุตัวบุคคลในเครื่องจอดห้ามบิน



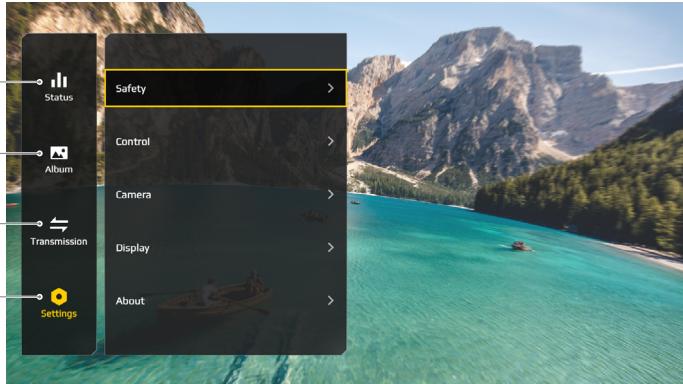
- แวนด้าจะมีสต็อกภารกิจเชฟโรเลต์ หากไม่ได้ใช้งานเป็นระยะเวลางานหนักหรือไม่ได้ใช้บ่อยต่อวัน กดปุ่มได้ ฯ ของแวนด้าหรือเข็มต่อหัวกับโทรศัพท์เคลื่อนที่เพื่อเรียกใช้บริการสต็อกผลการสังเคราะห์ภัย
  - หากไม่ได้ใช้อุปกรณ์เป็นระยะเวลางานมาเกินใช้เวลาคิดคำนวณสัญญาณ GNSS นานกว่าปกติ หากสัญญาณไม่มีสิ่งกีดขวางจะใช้เวลาประมาณ 20 วินาทีในการพิจารณาสัญญาณ GNSS เมื่อไรก็จะรีบอุปกรณ์ให้ต่อหัวลงแล้วอีกครั้ง ฯ



- หากคุณเลือกนิ้วที่กดด้วยโทรศัพท์และแหวนตัว ข้อมูลของเจ้าจัดเก็บข้อมูลจากที่กดโทรศัพท์และแหวนจะแสดงบนหน้าจอหลัก หากคุณเลือกจะบันทึกด้วยโทรศัพท์และแหวนตัวเพียงอย่างเดียว ข้อมูลของเจ้าจัดเก็บข้อมูลในบัญชีของคุณที่เกี่ยวข้องจะปรากฏขึ้น

**ប្រព័ន្ធប្រព័ន្ធ**

កតថ្មី 5D បណ្តេរណ៍ទាំងអស់ជាស្ថាប់ប្រព័ន្ធអំពីរបាយ

1. **សភានេ**

និត្យចូលដើម្បីលើកដោយបានការរំឡុងពេលសភានេដែលបានបង្កើតឡើង

2. **Album**

ផលិតរាជរាជីវិទ្យាដៃមីតិ៍ដែលកំណើនការការពារ microSD ទៅរួមនៅក្នុងការរំឡុងពេលសភានេដែលបានបង្កើតឡើង

3. **ការសំខ័ម្ពុជា**

មេដ្ឋានសំខ័ម្ពុជាបានដោយចូលដើម្បីយើងដែលបានបង្កើតឡើង

• និត្យការសំខ័ម្ពុជាបានដោយចូលដើម្បីយើងដែលបានបង្កើតឡើង

a. បើកដែលបានដោយចូលដើម្បី Broadcast ឬមានលក្ខណៈក្នុងការរំឡុងពេលសភានេដែលបានបង្កើតឡើង

b. ចូលដែលបានដោយចូលដើម្បី Focus ទៅការការរំឡុងពេលសភានេដែលបានបង្កើតឡើង

c. ចូលដែលបានដោយចូលដើម្បី Channel ដែលបានបង្កើតឡើងដែលបានបង្កើតឡើង

d. ចូលដែលបានគ្រប់គ្រងៗរបស់ការរំឡុងពេលសភានេដែលបានបង្កើតឡើង

e. ចូលដែលបានគ្រប់គ្រងៗរបស់ការរំឡុងពេលសភានេដែលបានបង្កើតឡើង

ឯកសារនេះបានបង្កើតឡើងដោយចូលដើម្បីយើងដែលបានបង្កើតឡើង និងការរំឡុងពេលសភានេដែលបានបង្កើតឡើង ដែលបានបង្កើតឡើង

• ការរំឡុងពេលសំខ័ម្ពុជាបានដោយចូលដើម្បីយើងដែលបានបង្កើតឡើង

4. **ការសំខ័ម្ពុជា**

គ្រប់គ្រងៗរបស់ការរំឡុងពេលសភានេដែលបានបង្កើតឡើង

a. ចូលដែលបានគ្រប់គ្រងៗរបស់ការរំឡុងពេលសភានេដែលបានបង្កើតឡើង

b. គ្រប់គ្រងៗរបស់ការរំឡុងពេលសភានេដែលបានបង្កើតឡើង

C. การตั้งค่าความปลอดภัยขั้นสูง รวมถึงสัญญาณโทรศัพท์เคลื่อนที่ในงาน AirSense และการหยุดใบพัดฉุกเฉิน แล้วล็อกยานจากอุปกรณ์หรือคอมพิวเตอร์ที่อยู่ห่างไป สามารถตั้งค่าได้ในโหมดเดียว หรือ RTH ได้ หากเปิดใช้งานการหยุดใบพัดฉุกเฉิน จะสามารถหยุดมอเตอร์ระหว่างที่ทำการบินได้ตลอดเวลาโดยการกดปุ่มเลือกสองครั้งบนด้าวควบคุมการเดินทางไป หรือใช้ค่าสั่งจากหัวโน๊ตบุ๊กแบบสมาร์ท (CSC) บนเว็บไซต์ของ DJI ทางนี้จะดำเนินการโดยอัตโนมัติ ให้ต้องการกดปุ่มเลือกสองครั้งเพื่อความคุ้มครองเดินทางท่าน หรือใช้ค่าสั่ง CSC ระหว่างการบินในสถานการณ์ฉุกเฉิน เช่น หากเกิดการชน มอเตอร์หยุดกล่องต้น ไดร์ฟเนมูนกล่องอากาศ หรือไดร์ฟเนมูนกล่องความชื้น หรือไดร์ฟเนมูนกล่องความร้อน

การหยุดมอเตอร์ก่อผลลัพธ์ทางอากาศจะทำให้ไดร์ฟเนมูนได้

● การควบคุม

ตั้งค่าพารามิเตอร์สำหรับร่มโมบค่อนโทรลหรือตัวควบคุมการเดินทางไป ปรับเปลี่ยนกิมบลอดหรือปรับพารามิเตอร์ของไดร์ฟ เเช่น ความเร็วการก้มเมฆของกิมบลอด

● กล้อง

- สามารถปรับพารามิเตอร์ของกล้อง เช่น ISO, ชัตเตอร์, EV และส่วนตัดแสงขาไวด์ ลงมาตามที่ต้องการได้ ไม่ว่าจะเป็นอัตโนมัติหรือปรับเองได้
- ตั้งค่าคุณภาพของวิดีโอ, FOV กล้อง, EIS (ระบบป้องกันภาพสั่นไหวแบบอิเล็กทรอนิกส์), เลนส์ตาราง, เปิดหรือปิดใช้งานจุดศูนย์กลางของหน้าจอ และไฟฟลัมมิเตอร์ของ microSD โปรดทราบว่าไม่สามารถตั้งค่าได้หากไม่มีไฟฟลัมมิเตอร์ติดตั้ง แต่สามารถตั้งค่าความระหะระหะไว้
- ในการตั้งค่ากล้องขั้นสูง ผู้ใช้สามารถตั้งค่าอุปกรณ์บันทึก สำหรับการบันทึกและประมวลผลวิดีโอ เช่นการบันทึกและประมวลผลวิดีโอ
- เลือกการตั้งค่า Reset Camera Parameters (การตั้งค่ากล้องใหม่) เพื่อถูดีบันการตั้งค่ากล้องทั้งหมดให้เป็นค่าเริ่มต้น

● แสดงผล

ปรับความสว่างของหน้าจอ ชูม และแสดงหรือซ่อนจุดคำนวณ

● เก็บภายใน

- ดูข้อมูลอุปกรณ์ เช่น หมายเลขอปกรณ์และเครื่องและพีร์เมแมร์ของแบตเตอรี่และอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อ
- เลือกภาษาของระบบ
- เลือกใช้เซ็ตพื้นฐานเดิมที่รีเซ็ตแม่น้ำและอุปกรณ์ที่รีเซ็ตเมื่อเป็นการตั้งค่าเริ่มต้น
- ลับรูนโดยตรง

# อุปกรณ์รีโมทคอนโทรล

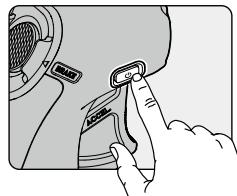
## ตัวควบคุมการเคลื่อนไหวของ DJI

เมื่อใช้งานแล้วตา ตัวควบคุมการเคลื่อนไหวของ DJI จะมองประสาการถูกบินที่สมจริงและใช้งานง่าย ซึ่งช่วยให้ผู้ใช้สามารถควบคุมโดรนได้อย่างด้วยตัวเอง การเคลื่อนไหวมี 3 ตัวควบคุมความการเคลื่อนไหวของ DJI ในตัวให้เกิดในลักษณะสัญญาณ O3+ ของ DJI ซึ่งมีช่วงระยะทางการส่งข้อมูลสูงสุด 6 ไมล์ (10 กม.) ตัวควบคุมการเคลื่อนไหวทำงานได้ทั้ง 2.4 GHz และ 5.8 GHz และยังเลือกช่องสัญญาณที่ต้องสูดได้อีกด้วย

### การใช้งาน

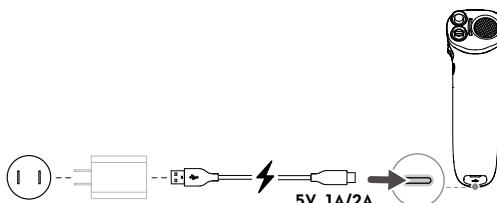
การเปิด/ปิดเครื่อง

กดปุ่มเปิดปิดหน้างานริมขอบด้านบน ถ้าร่างก่อนใช้งาน ถ้าร่างต้นแบบเตอร์ต่าเกินไป กดหน้างานครั้งแล้วกดอีกครั้งด้านริมขอบวินาที เพื่อเปิดหรือปิดตัวควบคุมการเคลื่อนไหว



การชาร์จแบตเตอรี่

ใช้สาย USB-C เพื่อต่อที่ชาร์จเข้ากับพอร์ต USB-C ของตัวควบคุมการเคลื่อนไหว



- ⚠** • ไม่ว่าจะรับเครื่องชาร์จ USB Power Delivery

### การควบคุมกล้อง

- ปุ่มชัตเตอร์/บันทึก: กดหน้างานริมขอบเพื่อถ่ายภาพ หรือเริ่ม/หยุดการบินทิ้ก กดตัวไว้เพื่อเปลี่ยนโหมดระหว่างภาพหน้าและวิดีโอ
- แคนนอนล็อกปั๊บมุมก้มเงยของกล้องบิน: ผลักขึ้นหรือลงเพื่อปั๊บมุมก้มเงยของกล้องบิน (ใช้งานได้ก่อนขึ้นบิน หรือระหว่างการบินกลับจุดขึ้นบิน หรือลงจอดเท่านั้น)



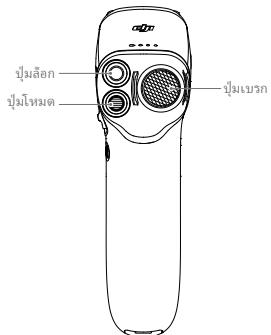
## การควบคุมโดยตรง

ตัวควบคุมการเคลื่อนไหวในหน้าจอในโหมด Normal และโหมด Sport ในโหมด Normal จะถูกกำหนดเป็นค่าเริ่มต้น



- ข้อมูลนี้ให้ดูวิดีโอการสาธิตในวันเดียวกันในช่วงเป็นครั้งแรก ไปที่ Settings > Control > Motion Controller > Flight Control > First Flight Tutorial
- ก่อนใช้งานครั้งแรก ให้ฝึกนิยนต์ด้วยตัวควบคุมการเคลื่อนไหวโดยใช้ DJI Virtual Flight

ตัวควบคุมการเคลื่อนไหว	หน้าจอเครื่องและวัสดุ	หมายเหตุ
		<p>กดค้างไว้เพื่อบินโดยตรงไปในทิศทาง Circle (บันวน) ไว้แน่ๆ</p> <p>กดค้างไว้มากขึ้นเพื่อเร่งความเร็ว ปล่อยค้างไว้เพื่อยุดแล้วบินอยู่กับที่</p>
		<p>สามารถควบคุมทิศทางของโดยตรงได้โดยการเอียงตัวควบคุมการเคลื่อนไหวไปทางซ้ายและขวา</p> <p>เอียงไปทางซ้ายเพื่อหมุนโดยตรงตามเข็มนาฬิกา และเอียงไปทางขวาเพื่อหมุนโดยตรงตามเข็มนาฬิกา โดยจะละเอียดยิ่งก็ยิ่งด้วยความเร็วที่มากขึ้น</p> <p>หมุนเรื่องสอดคล้องกับความเร็วเชิงมุมของการหมุนของโดยตรง ซึ่งมุมเรื่องของตัวควบคุมการเคลื่อนไหวหมายความว่าได้โดยตรงจะจะยิ่งเร็วขึ้นเท่านั้น</p> <p>การหมุนวนในแนวตากลางเลื่อนไปทางซ้ายและขวา และการส่งสัญญาณวิดีโอจะเปลี่ยนไปตามนั้น</p>
		<p>เอียงตัวควบคุมการเคลื่อนไหวขึ้นหรือลงเพื่อควบคุมการเอียงของก้มกล่อง</p> <p>การเอียงของก้มกล่องจะเปลี่ยนไปตามการเอียงของตัวควบคุมการเคลื่อนไหว และสอดคล้องกับทิศทางของตัวควบคุมการเคลื่อนไหวเช่นเดียวกัน</p> <p>การหมุนวนในแนวตากลางจะเลื่อนขึ้นและลง และการส่งสัญญาณวิดีโอจะเปลี่ยนไปตามนั้น</p>
		<p>ในการควบคุมการบินขึ้นหรือบินลงของโดยตรง ก่อนอื่นให้เอียงตัวควบคุมการเคลื่อนไหวขึ้นหรือลง 90° เมื่อ Wong ลงในแนวตากลางไปในโหมดขึ้น (▲) หรือลง (▼) ให้กดดันไว้เพื่อให้โดยตรงบินขึ้นหรือลง</p>



#### ប្រឈមកើតករ

កណតសងគ្គលេខោសតារមនុយទៅខំពួន

កណតគិតវិវាទដែលបានបង្ហាញឡើងដែលមានវិសាលភាព 1.2 ម. និងបានអនុញ្ញាតថា

កណតគិតវិវាទនេះត្រូវបានអនុញ្ញាតថា ដែលបានបង្ហាញឡើងដែលមានវិសាលភាព

កណតនេះកើតឡើងពីការបង្ហាញអនុញ្ញាតថា Lower Battery RTH និងការបង្ហាញរាយក្រាម។

- នៅពេលការបង្ហាញរាយក្រាមនៅក្នុងកណតគិតវិវាទនេះត្រូវបានបង្ហាញឡើងដែលមានវិសាលភាព

#### ប្រឈមបេរក

កណតនេះកើតឡើងពីការបង្ហាញរាយក្រាមនេះត្រូវបានបង្ហាញឡើងដែលមានវិសាលភាព

ដែលបានបង្ហាញឡើងដែលមានវិសាលភាពនៃកណតគិតវិវាទ។

កណតប្រឈមបេរកត្រូវបានបង្ហាញឡើងដែលមានវិសាលភាពនៃកណតគិតវិវាទ។

#### ប្រឈមពិហ័ម

កណតនេះកើតឡើងពីការបង្ហាញរាយក្រាមនេះត្រូវបានបង្ហាញឡើងដែលមានវិសាលភាព

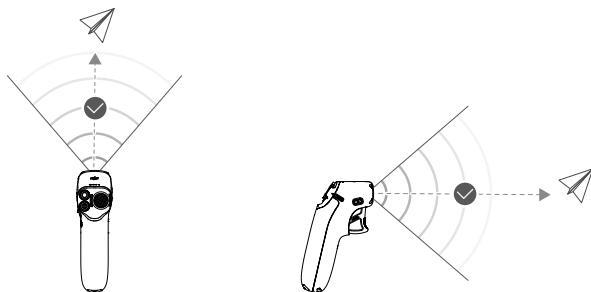
#### ការពិនិត្យការគេគោរពនៃកណតគិតវិវាទ

ពីការបង្ហាញរាយក្រាមនេះត្រូវបានបង្ហាញឡើងដែលមានវិសាលភាពនៃកណតគិតវិវាទ។

កណតគិតវិវាទនេះត្រូវបានបង្ហាញឡើងដែលមានវិសាលភាពនៃកណតគិតវិវាទ។

## Optimal Transmission Zone (บริเวณส่งสัญญาณ)

สัญญาณจะส่งได้ดีที่สุดเมื่อตั้งค่าความถี่ของเครื่องบินให้อยู่ในตำแหน่งที่สัมพันธ์กับตำแหน่งของโดรนตามที่แสดงในภาพด้านล่าง



Optimal Transmission Zone (บริเวณส่งสัญญาณ)



- เพื่อหลีกเลี่ยงการรบกวน ห้ามใช้อุปกรณ์ไฟฟ้าอื่นที่มีคลื่นความถี่เดียวกันกับตัวควบคุมการเคลื่อนไหว

## การปรับเทียบตัวควบคุมการเคลื่อนไหว

สามารถปรับเทียบข้อมูล IMU และตัวเร่งความเร็วของตัวควบคุมการเคลื่อนไหวได้ ปรับเทียบโดยอัตโนมัติเมื่อได้รับแจ้งให้ดำเนินการบนแอปเดาท์ชื่อไวไฟไปที่ Settings > Control > Motion Controller > Motion Controller Calibration เลือกโหมดอัตโนมัติตามคำแนะนำเพื่อปรับเทียบให้เสร็จสิ้น



- ห้ามปรับเทียบข้อมูลของคูลอนเริ่มต้นที่มีการรบกวนทางแม่เหล็กอย่างรุนแรง เช่น ใกล้กับแม่เหล็ก ลานจอดรถ หรือพื้นที่ก่อสร้างที่มีโครงสร้างสิ่งปลูกสร้าง
- ห้ามพกพาวัสดุที่เป็นสารที่มีอานามแม่เหล็ก เช่น โทรศัพท์เคลื่อนที่ ระหว่างที่ทำการปรับเทียบ

## รีเมทคอนโทรล DJI FPV 2

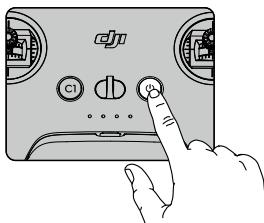
ในตัวรีเมทคอนโทรล DJI FPV 2 เป็นแท็บโน้ตอิเล็กทรอนิกส์ที่สามารถสื่อสารกับ DJI O3+ ซึ่งมีช่วงระยะเวลาการส่งสัญญาณ DJI O3+ ซึ่งมีช่วงระยะเวลาการส่งสัญญาณ 6 ไมล์ (10 กม.) ปัจจุบันๆ ที่รีเมทคอนโทรลทำให้การควบคุมโดรนและกล้องที่ได้อ่าย่างนานรีโมทคอนโทรลจะทำงานได้ทันท่วงทัน ไม่ขัดขวางการทำงานของอุปกรณ์อื่นๆ ที่ต้องการใช้ร่วมกัน

### การใช้งาน

การเปิด/ปิดเครื่อง

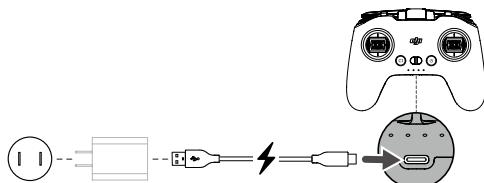
กดปุ่มเปิดปิดหน้าจอครั้งเดียวเพื่อตรวจสอบว่าระบบแบตเตอรี่รีโมทบินนั้น ถ้าระบบแบตเตอรี่ต่ำเกินไป กรุณาชาร์จก่อนใช้งาน

กดหนึ่งครั้งแล้วกดอีกครั้งต่อเนื่องไว้สองวินาที เพื่อเปิดหรือปิดรีเมทคอนโทรล



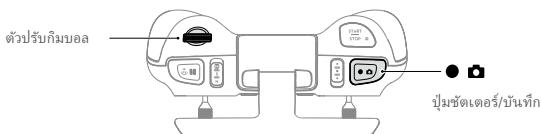
การชาร์จแบตเตอรี่

ใช้สาย USB-C เพื่อต่อหัวชาร์จเข้ากับพอร์ต USB-C ของรีเมทคอนโทรล



### การควบคุมกล้อง

- ปุ่มชัตเตอร์/บันทึก: กดหนึ่งครั้งเพื่อถ่ายภาพ หรือเริ่ม/หยุดการบันทึก กดค้างไว้เพื่อเปลี่ยนโหมดระหว่างภาพหน้าและวิดีโอ
- ตัวปีบก้มบล็อก: ควบคุมความเอียงของก้มบล็อก



### การควบคุมโดรน

สามารถใช้งานแพทช์ควบคุมได้ในโหมด 1 โหมด 2 หรือโหมด 3 ตั้งที่แสดงด้านล่าง

โหมด 1

ด้านไอกซ้าย



ด้านหน้า



ขึ้น/ลง



ซ้าย/ขวา



ซ้าย/ขวา

ด้านไอกขวา



ขึ้น



ซ้าย



ซ้าย/ขวา

โหมด 2

ด้านไอกซ้าย



ด้านหน้า



ขึ้น

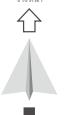


ซ้าย/ขวา



ซ้าย/ขวา

ด้านไอกขวา



ขึ้น



ซ้าย



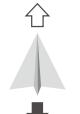
ซ้าย/ขวา

โหมด 3

ด้านไอกซ้าย



ด้านหน้า



ขึ้น/ลง

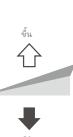


ซ้าย/ขวา



ซ้าย/ขวา

ด้านไอกขวา



ขึ้น



ซ้าย



ซ้าย/ขวา

โหมดควบคุมที่เปลี่ยนค่าเริ่มต้นของรีโมทคอนโทรลคือ โหมด 2 ในคู่มือนี้ จะใช้โหมด 2 เป็นตัวอ้างเพื่อแสดงวิธีใช้กับควบคุม



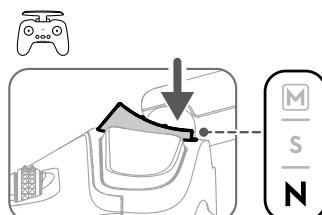
- ทำนายนโยบายของก้านควบคุมสูง; ก้านควบคุมอยู่ตรงกลาง
- การยืดก้านควบคุม; ดันก้านควบคุมออกจากฐานยึดกลางหรือดันก้านก้านควบคุมออกจากตัวแหง์ที่สุดเมื่อใช้โหมด Manual

รีโมทคอนโทรล (รุ่น D2)	โตรอน (◀แสดงที่ศักดิ์ทางของ Nose)	หมายเหตุ
		<p>ก้านควบคุม: ขับก้านควบคุมทางซ้าย ขึ้นหรือลง เพื่อเปลี่ยนแปลงระดับความสูงของโตรอน</p> <p>ผลักคันโยกขึ้นเพื่อเพิ่มระดับความสูง ดันคันโยกลงเพื่อลดระดับ กรุณผลักคันโยกอย่างอ่อนโยนและเสมอ เพื่อป้องกันการเปลี่ยนระดับอ่อนโยนที่เกิดขึ้นในโหมดอัตโนมัติ</p> <p>โหมด Normal/Sport</p> <p>ถ้าก้านควบคุมคุณอยู่ต่อวงกลม โตรอนจะลอด้อยทุกทิศ ให้บ้านก้านควบคุมเดินเข้าเพื่อลงจอด เนื่องจากต้องเดินทางด้วยความเร็วเรียบเดินแนว ยังก้านควบคุมคุณต้นไม้อไปจากศูนย์กลางมาทางเท้าไว้ให้โตรอนก็จะเปลี่ยนระดับความสูงได้เร็วขึ้นเท่านั้น</p> <p>โหมด Manual</p> <p>ก้านควบคุมคุณไม่มีศูนย์กลาง ก่อนบิน ให้ปรับก้านควบคุมเพื่อป้องกันไม่ให้ก้านควบคุมหลุดไปอยู่ที่ใดก็ได้</p>
		<p>Yaw Stick (ก้านควบคุมเบี้ยนทิศทาง): ขับก้านควบคุมคุณเข้าไปทางซ้าย หรือขวาเพื่อควบคุมทิศทางของโตรอน</p> <p>ผลักก้านควบคุมไปทางซ้าย เพื่อหมุนโตรอนตามเข็มนาฬิกา แล้วไปทางขวาเพื่อหมุนโตรอนตามเข็มนาฬิกา ถ้าก้านควบคุมอยู่ต่อวงกลม โตรอนจะลอดอยู่ทุกทิศ ยังก้านควบคุมคุณอยู่ต่อวงกลม โตรอนจะลอดอยู่ทุกทิศ ให้บ้านก้านควบคุมเข้าเพื่อเปลี่ยนไปทางซ้าย</p>
		<p>Pitch Stick (ก้านควบคุมขึ้น-ลง): ขับก้านควบคุมทางขวาขึ้นและลงเพื่อเปลี่ยนระดับความสูงของโตรอน</p> <p>ผลักคันโยกขึ้นเพื่อบินไปข้างหน้า หรือผลักลงเพื่อบินโดยหลัง ถ้าก้านควบคุมคุณอยู่ต่อวงกลม โตรอนจะลอดอยู่ทุกทิศ ให้บ้านก้านควบคุมเข้าเพื่อเปลี่ยนไปทางขวา</p>
		<p>Roll Stick (ยกก้านควบคุมซ้าย-ขวา): การขับก้านควบคุมทางขวาไปทางซ้ายหรือขวาไปทางซ้ายเพื่อบินไปทางขวา</p> <p>ผลักคันโยกไปทางซ้ายเพื่อบินไปทางซ้าย และผลักไปทางขวาเพื่อบินไปทางขวา ถ้าก้านควบคุมอยู่ต่อวงกลม โตรอนจะลอดอยู่ทุกทิศ ให้บ้านก้านควบคุมเข้าเพื่อเปลี่ยนไปทางขวา</p>

## เปลี่ยนโหมดการบิน

เลือกสวิตช์เพื่อเลือกโหมดการบินที่ต้องการ

ตำแหน่ง	โหมดการบิน
M	โหมด Manual
S	โหมด Sport
N	โหมด Normal



โหมด Manual ถูกปิดใช้งานโดยค่าเริ่มต้น ตรวจสอบให้แน่ใจว่าสวิตช์ตั้งค่าเป็นโหมด Manual ที่แม่นๆ ก่อนจะเปลี่ยนเป็นโหมด Manual ที่แม่นๆ โドรนจะยังคง處於โหมด Normal หรือ Sport ไปที่ Settings > Control > Remote Controller > Button Customization และตั้งใหม่หากต้องการเปลี่ยนโหมด Manual

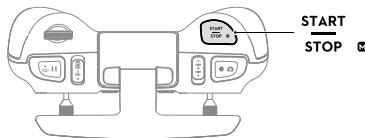
ก่อนที่จะใช้โหมด Manual ของเครื่องให้หันกล้อง F2 ที่ด้านหลังของก้านควบคุม เพื่อไม่ให้ก้านควบคุมกลับไปอยู่ที่ด้านหลังและป่วนสกรู F1 ที่ต้องหันไว้และต้านทานของก้านควบคุมนั้นเหมือนกัน

- ⚠**
- เมื่อใช้โหมด Manual โドรนจะไม่มีไฟฟ้าชั่นช่วยเหลือการบิน เช่น ระบบบีบองกันการสั่นไหวอัตโนมัติ ก่อนใช้โหมด Manual ให้ล็อกบินในโหมด Manual โดยใช้ DJI Virtual Flight เท่าที่แนะนำว่าดูบินได้อย่างปลอดภัย
  - ปรับกันควบคุม ก่อนที่ดูดูจะขึ้นบินเท่านั้น ห้ามป่วนค่าระหว่างการบิน

#### ปุ่มเริ่ม/หยุด

เมื่อใช้โหมด Manual กดสองครั้งเพื่อสตาร์ทหรือหยุดมอเตอร์

เมื่อใช้โหมด Normal หรือ Sport ให้กดหนึ่งครั้งเพื่อยกเลิกการนั่นออกหาง Low Battery RTH เมื่อมีข้อความแจ้งปรากฏขึ้นในหน้าจอ กดสองครั้งจะเข้าสู่ Lower Battery RTH

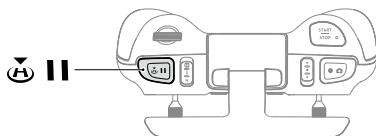


#### ปุ่มหยุดบินชั่วคราว/กลับจุดบินบัน

กดหนึ่งครั้งเพื่อห้ามให้ดูดูบินอยู่กับที่ ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคันบังคับการเคลื่อนที่หน้า/หลังและด้านบนบังคับการเคลื่อนที่ข้าม/จากล๊อปไปอยู่ตรงกลาง และตันกันคันโนกเกิลเพื่อควบคุมการบินต่อไป เมื่อไดรเวอร์ในโหมด RTH หรือลงจอดอัตโนมัติให้กดปุ่มนี้เพื่อคั่งเพื่อยกเลิก RTH หรือการลงจอด

เมื่อโตรอนอยู่ในโหมด Manual ให้กดปุ่มเพื่อห้ามให้ดูดูบินและบินอยู่กับที่ โตรนจะกลับสู่การบินตามระดับแนวรวมและโหมดการบินจะเปลี่ยนเป็นโหมด Normal โดยอัตโนมัติ

กดปุ่ม RTH ค้างไว้จนกว่ารีโมทคอนโทรลจะส่งเสียงบัน เพื่อบังคับว่ามีการเริ่มต้นโหมด RTH กดปุ่มนี้อีกครั้งเพื่อยกเลิกค้างไว้ RTH และกลับไปควบคุมโดยอัตโนมัติ ค้างไว้จนกว่า Return to Home (กลับจุดบินบัน) เพื่อทราบข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับ RTH

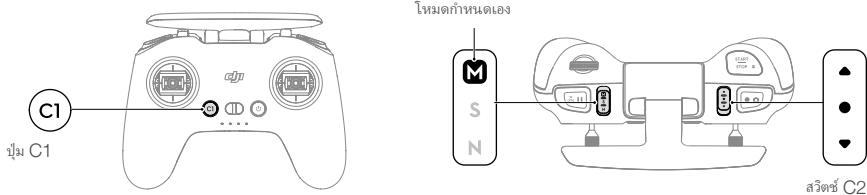


ปุ่มที่ตั้งค่าได้เอง

ฟังก์ชันของปุ่มที่ตั้งค่าได้เองสามารถตั้งค่าได้ใน การตั้งค่ารีโมทคอนโทรลที่แนบท้าย รวมถึงปุ่ม C1 สวิตซ์ C2 และโหมดการทำงานของ

ปุ่ม C1 และสวิตซ์ C2 สามารถใช้เป็นทางลัดสำหรับฟังก์ชันต่าง ๆ เช่น การเพิ่ม การลด หรือการตั้งคุณค่ามูลอิฐครั้ง การพลิกโดรน หรือเปิดหรือปิดการส่งเสียงบีบ ESC

โหมดการทำงานของสามารถตั้งค่าเป็นโหมด Manual หรือโหมด Sport ได้

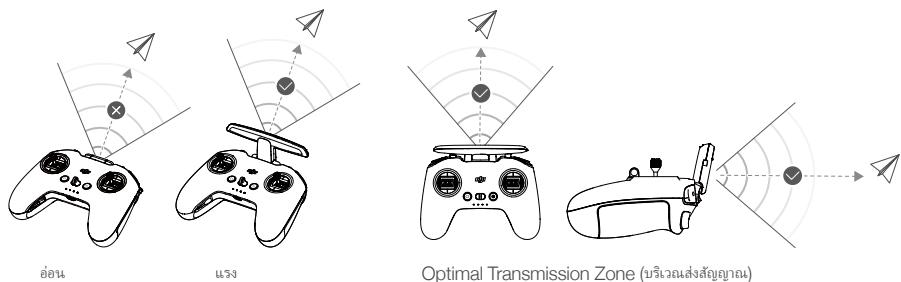


#### การตีอินจากรีโมทคอนโทรล

รีโมทคอนโทรลจะส่งเสียงเตือนระหว่าง RTTH ไม่สามารถยกเลิกการแจ้งเตือนได้ รีโมทคอนโทรลจะส่งเสียงเตือน เมื่อแบตเตอรี่อ่อน 6% - 15% สามารถปิดการตีอินระหว่างแบบเต็มร่องไม่ได้ด้วยการกดปุ่มเปิดปิด การแจ้งเตือนจะแนบตามแบบเต็มร่องจะดึงขึ้น เมื่อระหว่างแบบเต็มร่องกว่า 5% และไม่สามารถยกเลิกได้

#### Optimal Transmission Zone (บริเวณสัญญาณ)

สัญญาณระหว่างโดรนกับรีโมทคอนโทรลจะจดที่สุด เมื่อเส้นสัญญาณอยู่ในตำแหน่งที่สอดคล้องกับโดรนตามภาพด้านล่าง

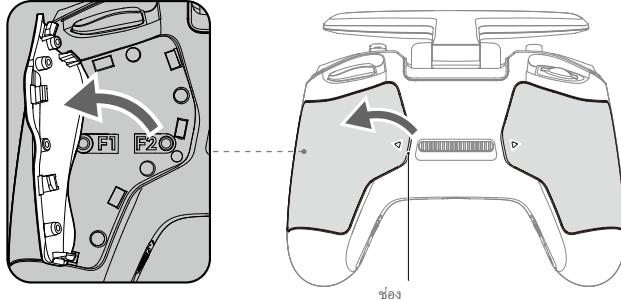


- เพื่อหลีกเลี่ยงการรบกวน ห้ามใช้สูบบุหรี่ริบบอนที่มีคลื่นความถี่เดียวกันกับรีโมทคอนโทรล

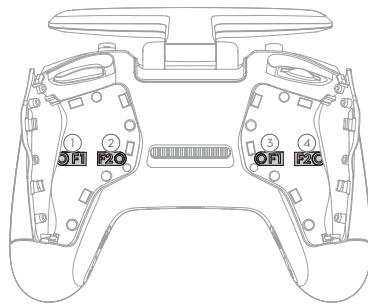
## การปรับก้านควบคุม

เลือกใช้โหมด Manual ให้ปรับก้านควบคุมตามที่เหมาะสมกับความต้องการของคุณเพื่อประสบการณ์การใช้งานที่ดีขึ้น

- เลือกใช้โหมด Normal และยกที่จับยางด้านหลังจากห้องด้านใน



- สกูร์ที่อยู่ใต้เกียร์ปั๊มสามารถใช้ปรับก้านควบคุมที่เกี่ยวข้องที่ด้านหน้าเรือที่ห้องในโหมด ใช้บาร์แรงงานกดเลื่อน H1.5 เพื่อปรับแรงดันของก้านควบคุมและปรับให้ก้านควบคุมกลับไปอยู่ศูนย์กลางในแนวตั้งอีกครั้ง แรงดันการควบคุมจะเพิ่มขึ้นเมื่อขับสกูร์ F1 และแรงดันการควบคุมจะลดลงเมื่อคลายสกูร์ F1 การปรับสกูร์กลางจะถูกนำไปใช้งานเมื่อขับสกูร์ F2 และการตั้งค่าใหม่จะเปิดใช้งานเมื่อคลายสกูร์ F2



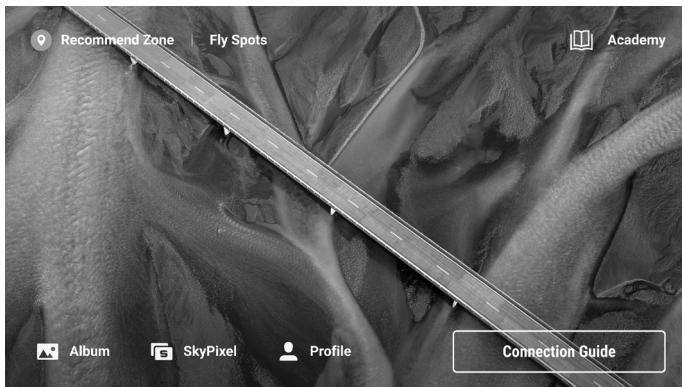
- ① F1 สกูร์ปรับแรงดันก้านควบคุมขวา (แนวตั้ง)
- ② F2 สกูร์ปรับศูนย์กลางก้านควบคุมขวา (แนวตั้ง)

- ③ F1 สกูร์ปรับแรงดันก้านควบคุมซ้าย (แนวตั้ง)
- ④ F2 สกูร์ปรับศูนย์กลางก้านควบคุมซ้าย (แนวตั้ง)

- ติดที่จับยางอีกครั้งเมื่อการปรับเสร็จสมบูรณ์

# แอป DJI Fly

เข้ามายังแอปฯ กับอุปกรณ์มือถือ เปิดแอป DJI Fly และเข้าสู่หน้าจอหลัก แตะ GO FLY เพื่อแสดงการส่งวิดีโอซึ่งช่วยให้คุณสามารถแขวนมุมมองกล้อง FPV ได้



## Fly Spots

ชมหรือแบ่งปันเพื่อวิจัยและสถานที่ถ่ายทำในบริเวณใกล้เคียง เรียนรู้เพิ่มเติมเกี่ยวกับโซน GEO และชมภาพถ่ายทางอากาศของสถานที่ต่าง ๆ ที่ถูกใจผู้ใช้รายอื่น

## Academy

ดูคลิปสอนที่มุ่งเน้นเพื่อเข้าสู่ Academy และดูบทแนะนำฝึกก่อนแทร็ค เคล็ดลับการบิน ความปลอดภัยในการบินและเอกสารรู้เมื่อต้อง

## SkyPixel

เข้าสู่โหมด SkyPixel เพื่อซัมเมอร์และภาพที่ถูกใจคนชมไว

## Profile

ดูข้อมูลบัญชี บันทึกการบิน ฟอร์ม DJI, ร้านค้าออนไลน์, Find My Drone และการตั้งค่าอื่น ๆ



- ง่ายต่อการตั้งค่าและการรายงานตัวแทนของโดรนแบบเรียลไทม์จากบิน ดูวิธีดูแลเจ้าบินต้องเข้ามายังแอปฯ ของคุณที่
- และเรียกใช้ DJI Fly ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ติดต่อสื่อสารและปฏิบัติตามข้อแมตต้องถูกต้อง



- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าใช้โทรศัพท์เคลื่อนที่ของคุณตามที่แนะนำโดย DJI Fly ติดต่อผู้ให้บริการเครือข่ายโทรศัพท์ของคุณเพื่อขอทราบค่าใช้จ่ายสำหรับเน็ต
- ถ้าคุณใช้โทรศัพท์เคลื่อนที่เพื่อป้อนข้อมูล ห้ามรับสายโทรศัพท์จากเครือข่ายโทรศัพท์ของคุณเพื่อป้องกันการสูญเสียเงินที่ไม่จำเป็น
- ถ้ามีข้อความแจ้งเตือนด้านความปลอดภัย ข้อความต้อง และข้อความลึกลับที่ไม่สามารถอ่านได้ รับทราบและดูแลข้อกำหนดที่เกี่ยวข้องในพื้นที่ของคุณอย่างดี คุณต้องรับผิดชอบตัวเองที่นั่นที่ต้องรับทราบถึงข้อกำหนดที่เกี่ยวข้อง และการบินแบบที่ต้องบันทึก
- ใช้การสอนใช้งานและอ่านเพื่อศึกษาทักษะการบินของคุณ หากคุณยังไม่เคยบินโดยรวมก่อน หรือถ้าคุณยังไม่ประสบการณ์ที่ดีในโดรนอย่างนัก ให้ลองใช้เวลาในการฝึกฝนและทำความเข้าใจก่อนที่จะบินโดยรวม
- ตรวจสอบหมายความเพื่อช่วยคุณในการบิน ใช้วิจารณญาณของคุณ และห้ามทิ้งแอปฯ ที่ครอบคลุมได้ในช่วงของการบิน การใช้งานแอปฯ ของคุณต้องเป็นไปตามข้อกำหนดการใช้งานของ DJI Fly และนโยบายความเป็นส่วนตัวของ DJI ถ้าห้ามต้องลงทะเบียนกับแอปฯ

# การบิน

หลังจากได้รีบความพร้อมก่อนบินเรียบร้อยแล้ว ขอแนะนำให้คุณฝึกทักษะการบินของคุณและฝึกบินอ่่างปลอดภัย ตรวจสอบให้แน่ใจว่าทุกการบินนั้นทำได้ตามที่ต้องการ ความสูงในการบินจะไม่เกิน 500 ม. ห้ามเกินความสูงนี้ ปฏิบัติตามกฎหมายและข้อบังคับท้องถิ่นอย่างเคร่งครัดเมื่อบิน อย่าลืมอ่านค่าแรมน้ำด้านบน ความปลอดภัยของ DJI Avata เพื่อที่ความชำนาญจะไปพร้อมกัน

## ข้อกำหนดสภาวะแวดล้อมทางการบิน

- ห้ามใช้ในสภาพอากาศที่รุนแรง รวมถึงเมื่อความเร็วลมเกิน 10.7 เมตร/วินาที ห้ามบิน ฝนตก และหมอกลง
- ห้ามในพื้นที่ที่เป็นสิ่งที่ห้าม อาคารสูงและสิ่งก่อสร้างที่เป็นโลหะขนาดใหญ่อ่างส่วนใหญ่คุ้มครองที่ต้องห้ามที่ตั้งโดยรวม GNSS ได้ ขอแนะนำให้ห้ามในพื้นที่ติดต่อทุกจุดทางการเดินทางอื่นอย่างน้อย 5 เมตร
- หลีกเลี่ยงสิ่งสกปรกช่วง ผู้คน ต้นไม้ และแพลงเน่า (ความสูงที่แนะนำคือห้ามกว่าห้าเมตร 3 ม.)
- ลดอัตราความเร็วให้ต่ำที่สุด โดยการเลือกใช้พื้นที่ที่มีกระแสแม่เหล็กไฟฟ้าแรงสูง เช่น บริเวณใกล้สถานีไฟฟ้า สถานีจ่ายไฟฟ้า และอาคารที่มีกำลังกระจำลัยภูมิและสิ่งของริมภาพ
- สมรรถนะของไดร์โตรนและแบบเดตเทอร์จึงถูกจำกัดเมื่อบินที่ระดับความสูงที่สูง โปรดใช้ความระมัดระวังเมื่อบินสูงกว่าระดับน้ำทะเล 16,404 ฟุต (5,000 ม.)
- ไม่สามารถใช้ GNSS กันได้ในเดินถนนภูมิภาคทั่วโลก ใช้ระบบการมองเห็นแทน
- อย่าขึ้นบินหากว่าต้องถูกห้ามเดินหนีที่ เช่น ระยะห่างและเวลารีบ
- เมื่อเมื่อมองแรง ความเร็วในแนวตั้งของเครื่องบินอาจถูกจำกัด การบินจะมีความเร็วต่ำเพื่อบินลงมาสามารถลดการสูญเสียพลังงานเพื่อความเร็วในแนวตั้งที่มากขึ้น
- เมื่อไดร์โตรนเข้าสู่ด้วยความเร็วสูงหรือเบรกด้านข้างอย่างกะทันหันในสภาพแวดล้อมที่มีลมแรง การหักห้ามจะไม่มั่นคง โปรดบินด้วยความระมัดระวัง

## ข้อบังคับในการบิน

### ระบบ GEO (Geospatial Environment Online)

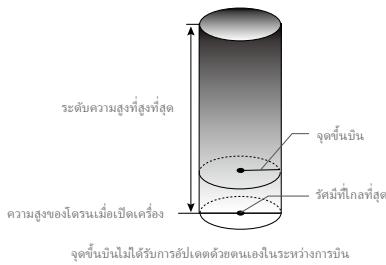
ระบบ Geospatial Environment Online (GEO) ของ DJI เป็นระบบสารสนเทศที่บีบีกอที่ทั้งมุ่งเน้นเรื่องใบอนุญาตบิน ที่ขึ้นกับความปลอดภัยของภาระและภาระและการอัปเดตของจัดด์ และป้องกัน UAV ในที่บินในนานาพื้นที่ที่จำกัด ภายใต้สถานการณ์พิเศษ สามารถบล็อกภาระที่ห้ามเดินหนีได้ กองหนานันน์ ถือว่าต้องส่งค่าของปลดล็อกภาระตัวบินถัดไปจนกว่าพื้นที่การบินที่ต้องการ ระบบ GEO อาจไม่ให้สิทธิ์ติดตามภูมิประเทศและประเมินข้อห้ามต่อของที่อยู่ในพื้นที่ห้ามเดินหนี ถือว่าต้องบันทึกบินในความปลอดภัยของการบินของตอนและต้องไว้ใจภัยหน่วยงานของท้องถิ่นและห้ามเดินทางภูมิประเทศและภูมิประเทศที่ไม่ได้รับอนุญาตให้บินเข้าไปได้

#### ขีดจำกัดการบิน

ตัวอย่างเช่น ห้ามเดินหนีในพื้นที่ที่จำกัด สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับระบบ GEO โปรดไปที่ <https://www.dji.com/flysafe>

#### ข้อจำกัดด้านความสูงและระยะทาง

ต้องบินความสูงสูงสุดในภาระที่ต้องบินของไดร์โตรนในเขตที่ระยะทางของภาระบินอยู่ด้านบนของไดร์โตรน สามารถตั้งค่าได้ตั้งแต่ 0 เมตรถึง 500 เมตร ความสูงของไดร์โตรนจะต้องอยู่ต่ำกว่าความสูงที่ห้ามเดินหนีที่สูงที่สุด



จุดขึ้นบินไม่ได้รับการอัปเดตต่ำกว่าต้องแรงหัวใจการบิน

ສ້າງ GNSS ທີ່ແຮງ

	ข้อจำกัด	แนวทาง
ระดับความสูงที่สูงที่สุด	ระดับความสูงของโทรศัพท์ไม่สามารถเก็บจากค่าที่ตั้งไว้ในวันดา	ข้อความแจ้งเตือน: การบันทึกจะบันความสูงสูงสุด
รัศมีที่ไกลที่สุด	ระยะทางเส้นตรงจากโทรศัพท์ไปยังจุดที่บันทึกไม่สามารถเก็บระยะทางการบันทึกที่ตั้งไว้ในวันดา	ข้อความแจ้งเตือน: ถึงระยะทางสูงสุดของการบันทึก

สัมภาษณ์ GNSS อ่อน

	ข้อเจ้ากัด	แ渭นดา
ระดับความสูงที่สูงที่สุด	<p>ความสูงถูกจำกัดอยู่ที่ 50 เมตรจากจุดขั้นบันไดหากและส่วนเพิ่มพอด้วย</p> <p>ความสูงถูกจำกัดไว้ที่ 3 เมตรเหนืออุปกรณ์ติด  หากแสงไม่เพียงพอและระบบเซ็นเซอร์อินฟราเรดกลับลื้อกำหนดการทำงาน</p> <p>ความสูงถูกจำกัดอยู่ที่ 50 เมตรจากจุดขั้นบันได หากแสงไม่เพียงพอและระบบเซ็นเซอร์อินฟราเรดไม่ทำงาน</p>	ข้อความแจ้งเตือน: การบินสีระดับความสูงสุด
รัศมีไฟกล้องสูด	ไม่มีข้อจำกัด	

- ⚠**

  - เมื่อเปิดเครื่องโดยรวม จะไม่มีการจาร์ดตั้งความสูง หากสัญญาณ GNSS ล่อนระหว่างวัน ทราบได้ที่สัญญาณ GNSS ที่แสดงเป็นสีขาวหรือสีเหลือง
  - ถ้าไดรเวอร์หลังไฟนีเจ้าจากก้าวหน้าให้ ผู้ใช้จะต้องควบคุมโดยเดินไป แต่จะไม่สามารถบันทึกกล้องไปได้ ถ้าไดรเวอร์บันทึกไปปุ่มกดบนเบรกไก่สุด มันจะบันทึกชั้มโมงยูกากในตอนของไฟต่อตัวในเมือง เมื่อสัญญาณ GNSS แรง
  - เพื่อความปลอดภัย อย่าบันทึกเสนาะบันทึกตัวเอง สถานีเรดาร์ไฟ วางรถไฟ เบห์เตเมืองหรือพื้นที่สีส่องอ่อน ๆ บันทึกไว้ให้อ่ายุ่งเข้าหากำลังแนวน้ำสายทางที่คุ้มครองให้ทันที

GEO Zone

ระบบ GEO ของ DJI กำกับดูแลภาระการบินที่ปลอดภัย ให้ระดับความเสี่ยงและประกาศศ้านความปลอดภัยนั้นแต่ละเที่ยว แล้วใช้ห้องแม่เกี่ยวกับนักบินพื้นที่จัดตั้ง พื้นที่ที่ห้องบินสั่งห้ามเดรีกาว GEO Zones ซึ่งจะอุบัติเมืองเพื่อเตือนออกเป็นเขตจำกัดการบิน เดตชอนอนุญาต เทห์เร่อน เจตการเดือนขั้นสูง และแบบเจ้าก็ควรตรวจสอบอุบัติเมืองเพื่อเตือนออกเป็นเขตจำกัดการบิน ใน DJI Fly GEO Zones เป็นพื้นที่การบินเฉพาะที่รวมสิ่งที่ไม่เจ้าก็พบทางภาระในบัน สถานที่จุดจราจรในไทย สวนที่ที่เนื้อที่ดูดเงินสาธารณะเกิดดื่น (เช่น ไฟฟ้า) ไฟฟ้าหัวน้ำเลือร์ เรือนจำ สถานที่ราชการ และสถานที่ทางการทหาร ตามค่าเริ่มต้น ระบบ GEO จะจำกัดการบินขั้นหรือการบินเข้าหากายในมีชันที่จ่ายที่ให้เกิดอันตรายด้านความปลอดภัยหรือการรักษาความปลอดภัย และที่ GEO Zone ที่มีห้องแม่ที่ครอบคลุมเกี่ยวกับ GEO Zones ที่ไว้ก็มีเครื่องใช้ทางการของ DJI: <https://www.dji.com/flysafe/geo-map>

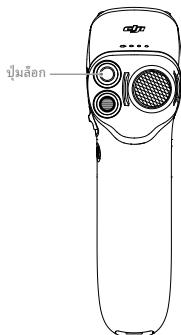
## รายการตรวจสอบก่อนนำไปนิร

- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าแบตเตอรี่มีระดับพลังงานสูงที่สุด
  - ตรวจสอบให้แน่ใจว่าติดปัญหาน้ำรั่วซึ่งเป็นสาเหตุของการชำรุดเสื่อมสภาพของเครื่อง
  - ตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่มีการติดต่อทางกายภาพกับเครื่อง
  - ตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่ได้รับความร้อนสูงมาก
  - ตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่ได้รับความชื้นสูงมาก
  - ตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่ได้รับแรงกระแทกแรงๆ
  - ตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่ได้รับแรงกระแทกแรงๆ
  - ตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่ได้รับแรงกระแทกแรงๆ
  - ตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่ได้รับแรงกระแทกแรงๆ

10. ให้เลือกหะนงไฟล์ที่ได้รับการรับรองจาก DJI เท่านั้น อย่างไรก็ตาม ไฟล์ที่ไม่ได้รับการรับรองอาจทำให้ระบบทำงานพิเศษและกระทบต่อความปลอดภัยในการบิน

### ติดเครื่อง/ดับเครื่องมอเตอร์

ตัวควบคุมคุณการเคลื่อนไหวของ DJI



กดปุ่มล็อกส่องสว่างเพื่อสตาร์ทมอเตอร์ของโดรน

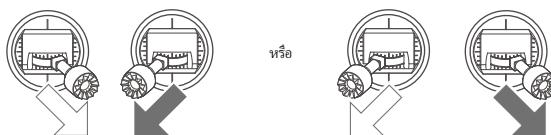
กดปุ่มล็อกค้างไว้เพื่อห้ามโดรนบินขึ้นได้อย่างต่อเนื่อง บินขึ้นไปประมาณ 1.2 ม. และบินลงยังก้นที่ กดปุ่มล็อกค้างไว้ในขณะที่โดรนบินอยู่กับที่ เพื่อห้ามโดรนลงจอดโดยอัตโนมัติ และหยุดมอเตอร์

### วิธีติดเครื่องมอเตอร์

การติดเครื่องมอเตอร์

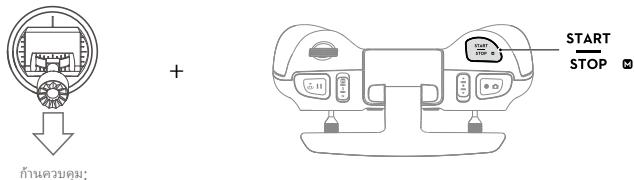
โหมด Normal/Sport:

CSC ใช้เพื่อสตาร์ทมอเตอร์ ลากก้านควบคุมทิศทางลงมาบนไปที่มุมตัวนก หรือปัดออกไปที่มุมตัวนก เพื่อติดเครื่องมอเตอร์ เมื่อมอเตอร์เริ่มหมุนแล้ว ปล่อยก้านควบคุมทิศทางลงมาบนพื้นที่กัน



## โหมด Manual:

ตรวจสอบให้แน่ใจว่าก้านควบคุมอยู่ในตำแหน่งต่ำสุดและกดปุ่มเริ่ม/หยุดสองครั้งเพื่อสตาร์ทมอเตอร์



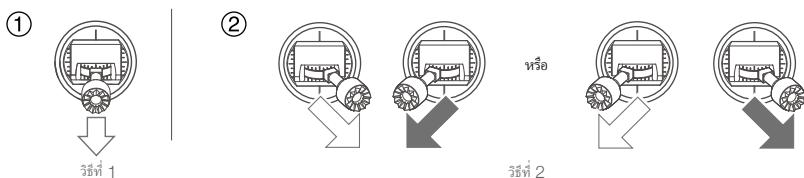
## ดับเบิลเครื่องมอเตอร์

## โหมด Normal/Sport:

สามารถหยุดมอเตอร์ได้สองวิธี:

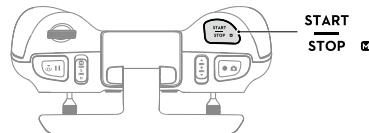
วิธีที่ 1: เมื่อโดรนลงจอดแล้ว ให้กดคันโยกควบคุมลงและดำเนินวิธีดังนี้

วิธีที่ 2: เมื่อโดรนลงจอดแล้ว ให้กดคันโยกควบคุมลงและดำเนินการ CSC แบบเดียวกับที่ใช้ในการสตาร์ทมอเตอร์ ปล่อยคันโยกทั้งสองทันทีเมื่อเต็มรับ



## โหมด Manual:

เมื่อโดรนลงจอดปุ่มเริ่ม/หยุดสองครั้ง เพื่อหยุดมอเตอร์



## ดับเบิลเครื่องมอเตอร์ระหว่างบิน

เมื่อใช้โหมด Normal หรือ Sport จะสามารถหยุดมอเตอร์ได้โดยการกดปุ่มเลือกสองครั้งบนหัวควบคุมการคลื่นไฟฟ้าเท่านั้น หรือใช้ค่าสั่ง CSC บนหน้าจอคอนโทรลระหว่างการบินในสถานการณ์ฉุกเฉิน เช่น หากมอเตอร์โดรนหยุดกลางคัน โดรนแก้การชัน โดรนเหมือนกลางอากาศ ควบคุมโดยอัตโนมัติ หรือโดรนกำลังจะบินเข้าชนแหล่งพลังงาน เช่น ไฟฟ้า ภัยคุกคาม ฯลฯ

เมื่อใช้โหมด Manual กดปุ่มเริ่ม/หยุดบนหน้าจอคอนโทรลสองครั้งเพื่อหยุดมอเตอร์ได้ตลอดเวลา

- ⚠** • การดับเบิลเครื่องมอเตอร์ระหว่างบินอาจทำให้โดรนตกได้

## ทดสอบการบิน

### ขั้นตอนขั้นบิน/ลงจอด

1. วางแผนที่ต้องการบินให้ล่องและวนเรียบโดยที่ดำเนินทักษะของโดรนชี้ทางคุณ
2. เปิดเครื่องและติดต่อสื่อสารกับผู้ใช้ช้าๆ เพื่อบรรทุกความต้องการบินที่กฤษต์ขึ้นบินไว้เรียบร้อยแล้วและใส่เสียงดูด
3. วางแผนที่ต้องการบินและติดต่อสื่อสารกับผู้ใช้ช้าๆ เพื่อบรรทุกความต้องการบินที่กฤษต์ขึ้นบินไว้เรียบร้อยแล้วและใส่เสียงดูด
4. ติดเครื่องมอเตอร์
5. สำหรับตัวควบคุมการเคลื่อนไหวของ DJI กดปุ่มเลือกตั้งไว้เพื่อที่โดรนมีน้ำหนักโดยอัตโนมัติ บินขึ้นไปประมาณ 1.2 ม. และบินกลับคืนที่สำหรับเครื่องมอเตอร์ DJI FPV V2 ให้ตัดออก หลังจากนั้นกดปุ่มเลือกตั้งไว้เพื่อติดต่อสื่อสารกับผู้ใช้ช้าๆ เพื่อให้โดรนลงจอดโดยอัตโนมัติ และหยุดมอเตอร์
6. สำหรับตัวควบคุมการเคลื่อนไหวของ DJI กดปุ่มเลือกตั้งไว้เพื่อติดต่อสื่อสารกับผู้ใช้ช้าๆ เพื่อให้โดรนลงจอดโดยอัตโนมัติ แล้วหยุดมอเตอร์
7. ปิดโดรน แล้วดูดและปิดอุปกรณ์รีโมทคอนโทรล

### วิธีอ่อนแรงในการใช้งานและเคลือดลับ

1. รายการตรวจสอบก่อนบินออกแนวมานาที่อยู่ช่วยว่าให้คุณบินได้ถูกต้องตามกฎหมายและเพื่อถ่ายวิดีโอระหว่างบิน ตรวจสอบรายการตรวจสอบก่อนบินนี้ให้ครบทุกข้อ ก่อนการบินทุกครั้ง
2. เลือกโหมดการบินที่ใช้งานกิมเบลล์ที่ต้องการ
3. ข้อมูลที่ให้ถ่ายภาพหรือบันทึกวิดีโอมีเมื่อไหร่ในโหมด Normal
4. ห้ามบินในสภาพอากาศที่คลุ่มหมอก เช่น ในวันที่ฝนตกหรือวันที่ลมแรง
5. เลือกการตั้งค่ากล้องที่เหมาะสมกับความต้องการของคุณที่สุด
6. ทำการทดสอบการบินเพื่อสร้างความเชื่อมั่นในส่วนของการบิน และเพื่อติดสภาพแวดล้อมก่อนบินจริง
7. กดคันนิ่ยองควบคุมลงมา ๆ เพื่อให้การเคลื่อนที่ของโดรนเป็นไปอย่างราบรื่นและไม่เลือกตัว
8. เสื่อเชือกเมมต์ Manubri ให้บินในสภาพแวดล้อมที่เปิดกว้างและมีประชากรนานาชาติเพื่อความปลอดภัยในการบิน



ส่องสว่างคือต้องเข้าใจแนวการทำงานของเครื่องบินขั้นพื้นฐาน เพื่อความปลอดภัยของห้องทัวร์คุณเองและคนรอบข้าง  
ต้องอ่านคำแนะนำได้ตามความปลอดภัย

# การนำร่องรักษา

## โคลน

ปฏิบัติตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อเปลี่ยนส่วนประกอบโคลน เช่น ฝ่าครอบใบพัด หรือโครงต้านบน

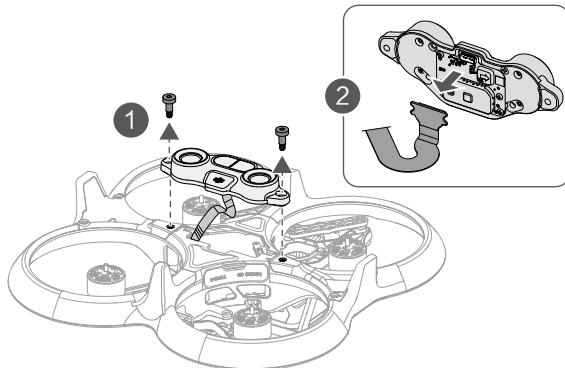


- ข้อมูลนี้ให้ก่อตัวในพัดและแบบเดียวกับอุปกรณ์อื่นๆ ของคุณ วิธีการถอดและติดตั้งจะเหมือนกัน

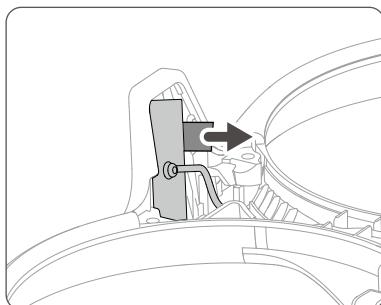
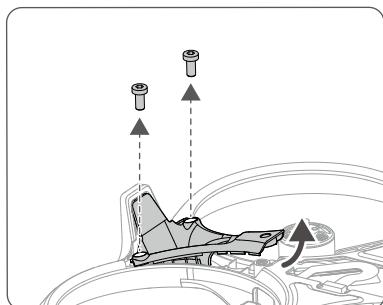
### ฝ่าครอบใบพัด

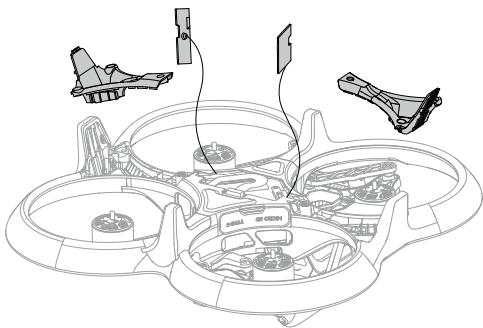
#### การถอด

- หลักโคลนกลับด้าน ถอดสกรูสองตัวตามที่แสดงในภาพด้านล่าง จากนั้นค่อยๆ ถอดต่อมอเตอร์การมองเห็นและถอดชั้ง FPC ห้ามขยายสายเคเบิลมากเกินไป เพื่อหลีกเลี่ยงความเสียหายที่มาจากการถอดและการจับต่อ

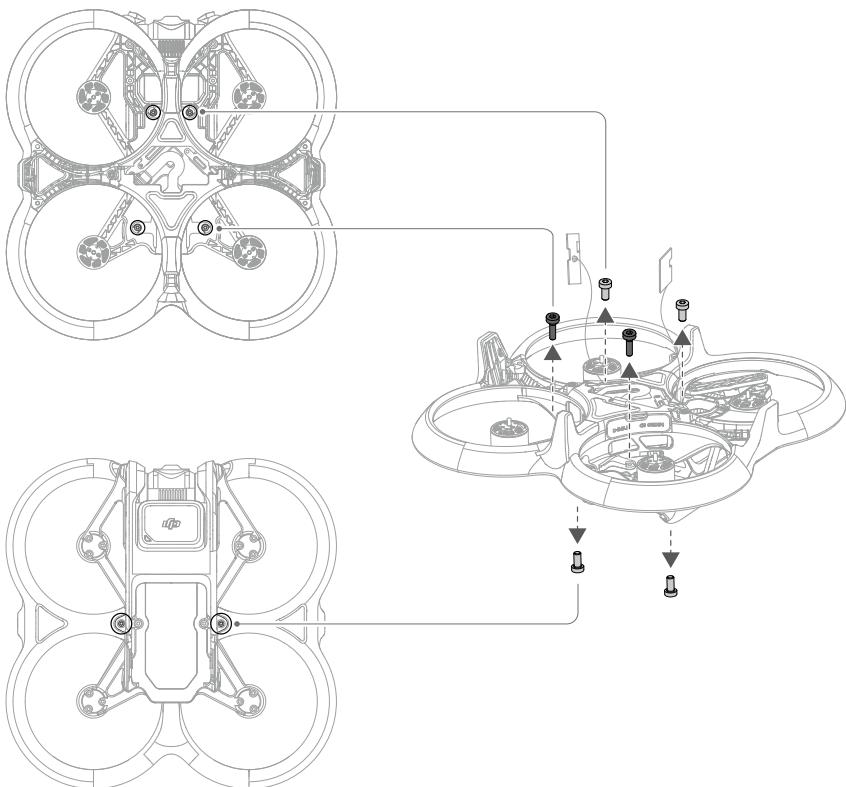


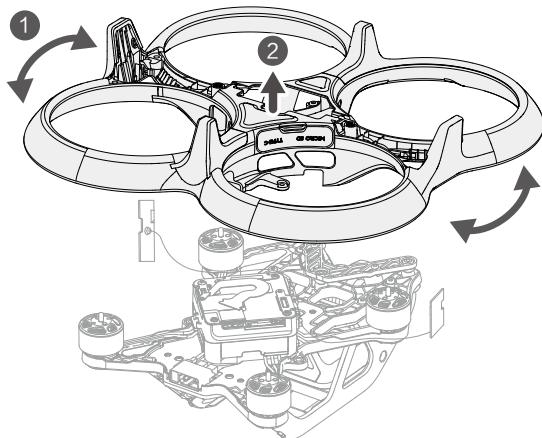
- ถอดสกรูที่หัวนําทั้งสองจุด จากนั้นถอดฝ่าครอบเสากากาศอก แกะสติกเกอร์ที่ถูกติดไว้ก่อนดูดแผงเสากากาศ จากนั้นถอดสายเสากากาศตามร่องสายเคเบิล





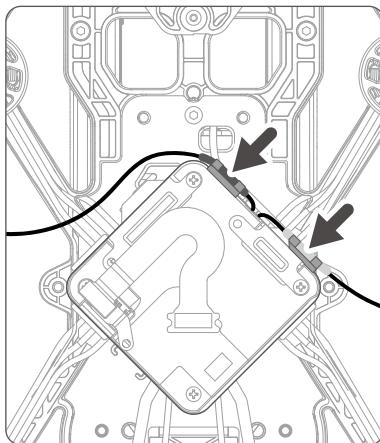
3. ถอนสกรูที่ตัวที่ด้านล่างของโดรนและสกรูสองตัวที่ด้านบน จากนั้นค่อย ๆ หมุนไปทางซ้ายและขวาเพื่อถอนฝาครอบใบพัด ระวังอย่าดึงฝาครอบใบพัดออกแรง ๆ เพื่อล็อกเลี้ยงความเสียหายของสายเคเบิล



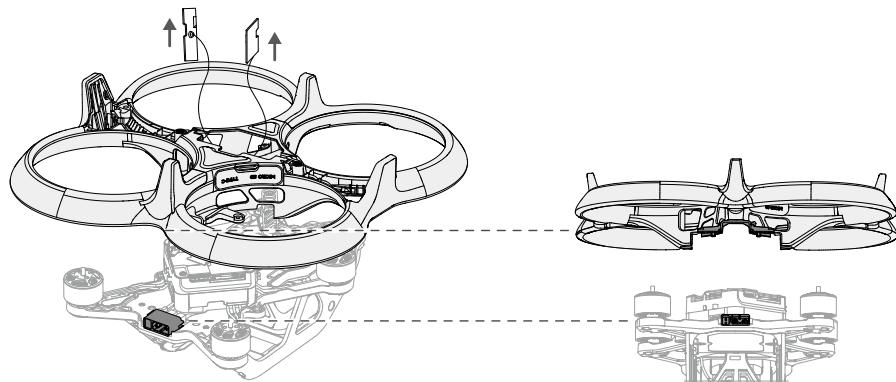


การติดตั้ง

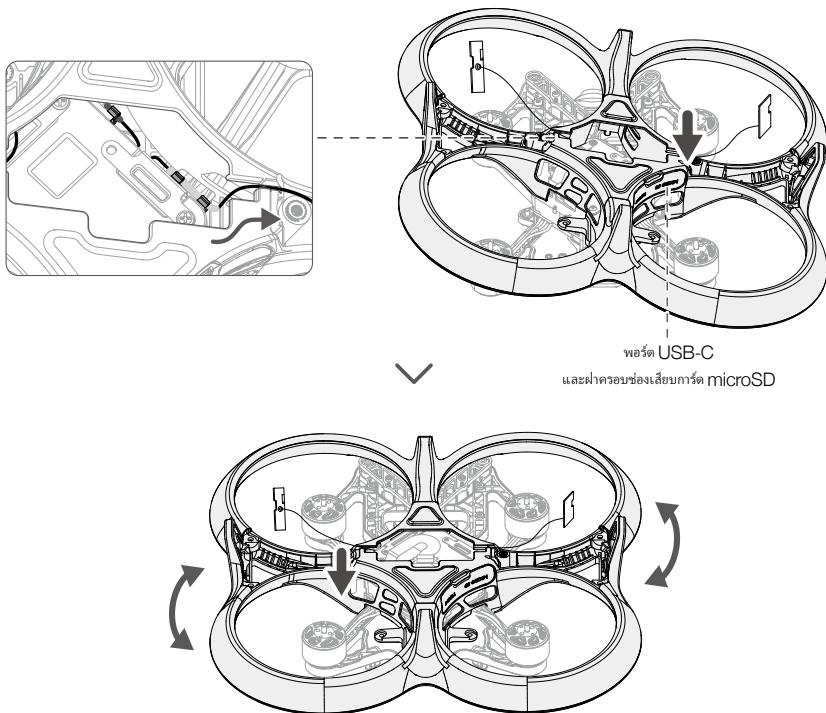
1. ยืดสายเคเบิลเสาอากาศในช่องเคเบิลที่ด้านข้างของโมดูลทรงกล่างเพื่อหลักเลี่ยงความเสียหายของสายเคเบิล



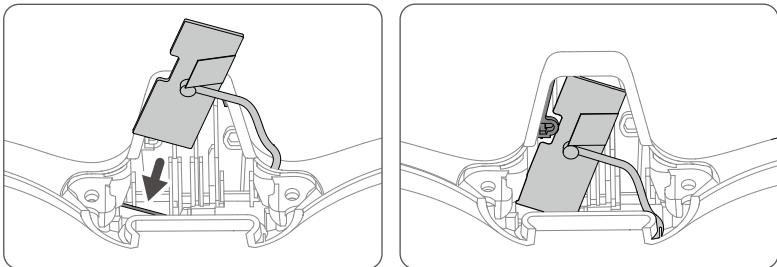
2. เตรียมฝ่าครอบใบพัดใหม่และสอดแผลเสาอากาศทั้งสองฝ่ายตรงกลางฝ่าครอบใบพัด ปรับฝ่าครอบใบพัดเพื่อให้ร่องสี่เหลี่ยมที่ด้านหลังตรงกับพอร์ตแบบเดียวกัน



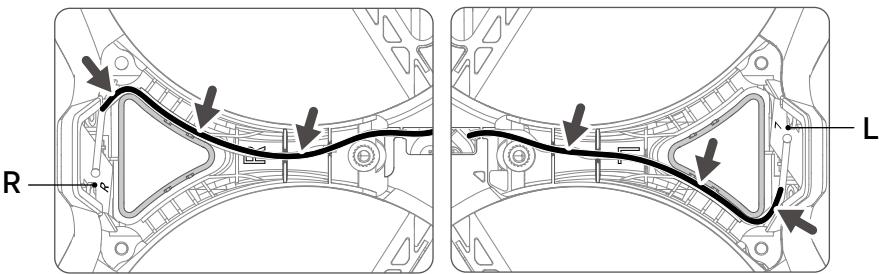
3. หมายเหตุดังนี้ ไขควงอยู่ ๆ เสียงและกดด้านข้างตัวพอร์ต USB-C และฝ่าครอบช่องเสียบการ์ด microSD ก่อน ระหว่างที่ไขปืนเพื่อติดสายเสาอากาศที่ด้านข้างนี้ และด้วย ๆ หมุนฝ่าครอบใบพัดไปทางซ้ายและขวาเพื่อรีดล็อกด้านหน้าให้แน่น



4. ตรวจสอบเครื่องหมาย L และ R บนแผงเสาอากาศและด้านในของฝาครอบใบพัด และติดตั้งแผงเสาอากาศบนขาตั้งลงจอด เอียงแผงเสาอากาศเพื่อให้พอดีกับช่องที่ติดในของขาตั้งลงจอด จากนั้นจัดสายเสาอากาศเพื่อชี้เดินทางไปร่องสายเคเบิล

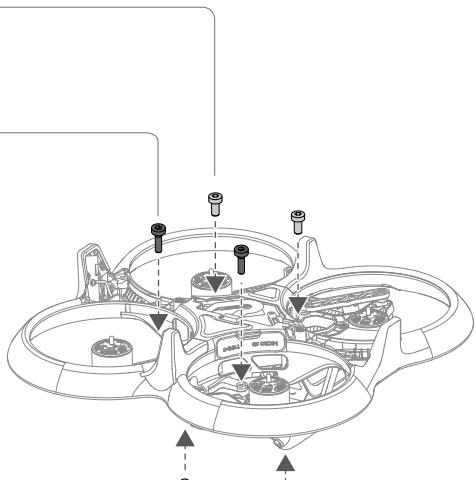
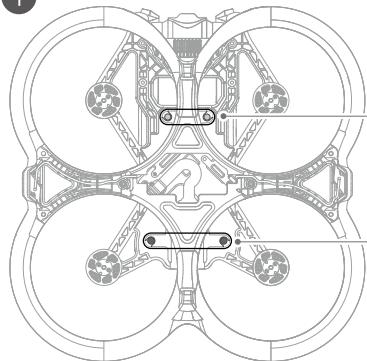


▽

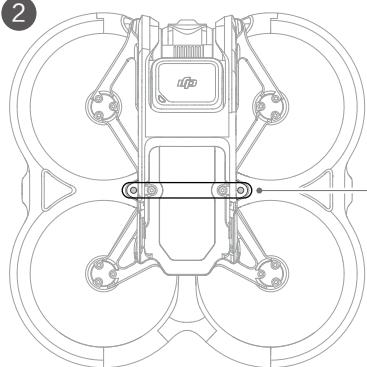


5. ขันสกรู M2×4.3 สองตัวและสกรู M1.6×5 สองตัวที่ด้านล่างของโดรนให้แน่น แล้วขันสกรู M2×4.3 สองตัวที่ด้านบน (โปรดทราบว่าสกรู M1.6×5 สองตัวที่ด้านล่างของด้านล่างจะค่อนข้างยาวกว่า)

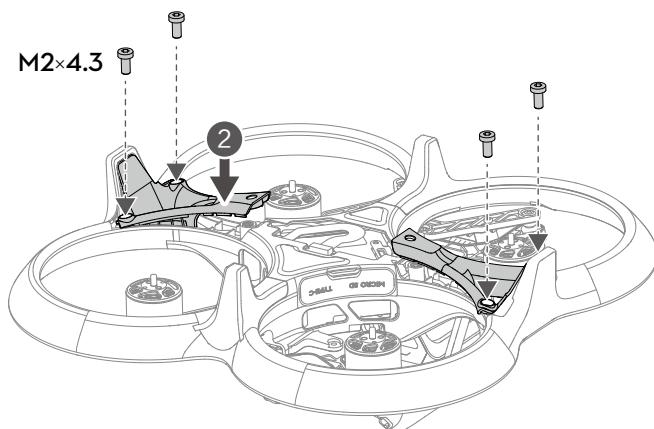
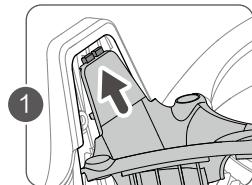
1



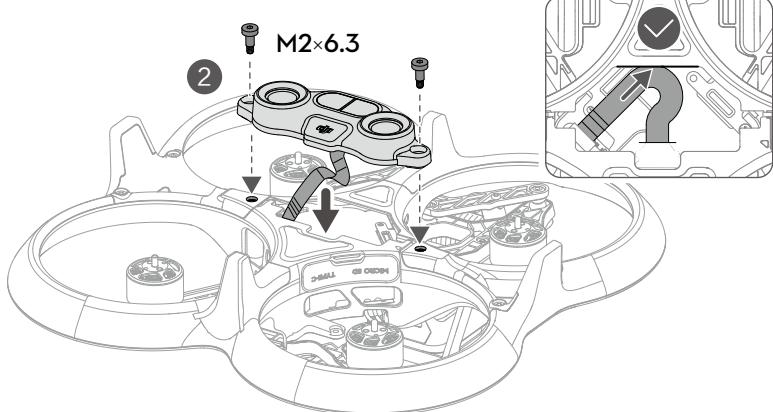
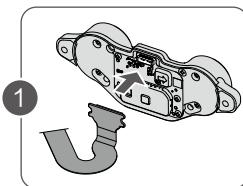
2



6. 松掉螺旋桨固定螺栓并取下螺旋桨，然后取下螺旋桨保护盖。从机架上取下螺旋桨保护盖时，请勿将螺旋桨保护盖上的 M2×4.3 螺丝拆卸。请检查螺旋桨是否安装正确。



7. ตรวจสอบรูปทรงของไมด์ล็อกการมองเห็นและตำแหน่งของช่องเปิดต่อโครงสร้างของฝาครอบในพัด จากนั้นเชื่อมต่อสายเคเบิล FPC เข้ากับไมด์ล็อกการมองเห็น อย่างถูกต้อง หลังจากตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้สีสาย FPC เข้าไปในฝาครอบในพัดจนสุดแล้ว ให้ขันสกรู M2×6.3 ส่องสว่างให้แน่นเพื่อทำการติดตั้งให้เสร็จสมบูรณ์

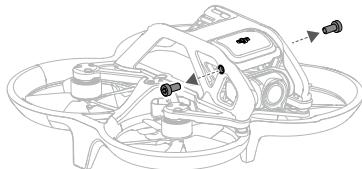


- ก่อนวิน ตรวจสอบให้แน่ใจว่าฝาครอบพอร์ต USB-C และช่องเสียบการ์ด microSD ปิดสนิทก่อนถูกต้องและแน่นหนา เพื่อหลีกเลี่ยงการรบกวนการทำงานของใบพัด

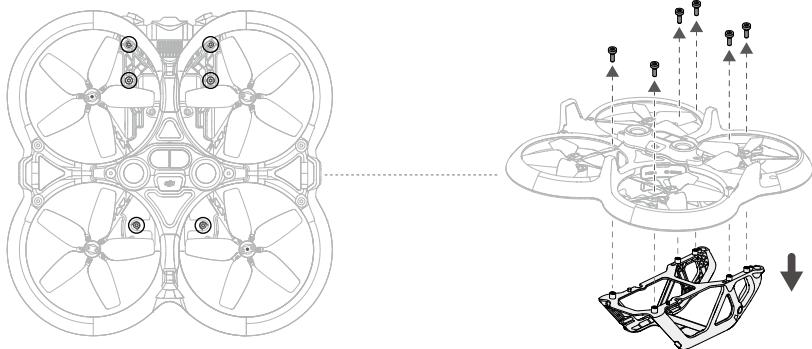
## โครงสร้างด้านบน

การอุด

1. ถอนสกรูสองตัวที่ทึบส่องด้านบนของโครงสร้างด้านบนออก

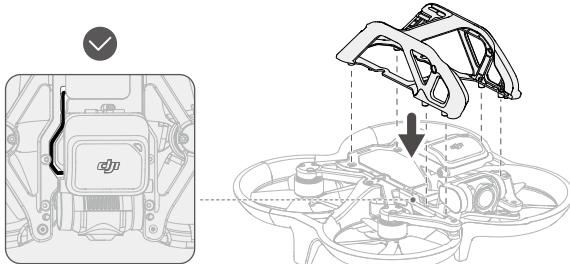


2. พลิกโดรนกลับด้าน ถอนสกรูหกตัวตามภาพด้านล่าง จากนั้นถอนอุดโครงสร้างด้านบนออก ถอนโครงสร้างด้านบนออกอย่างนุ่มนวลเพื่อหลีกเลี่ยงความเสียหายต่อโมดูล GNSS ด้านบน

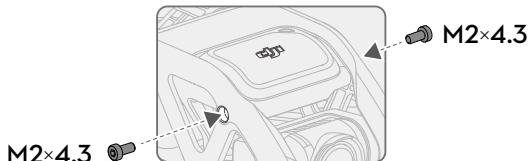
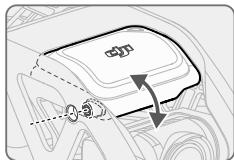


การติดตั้ง

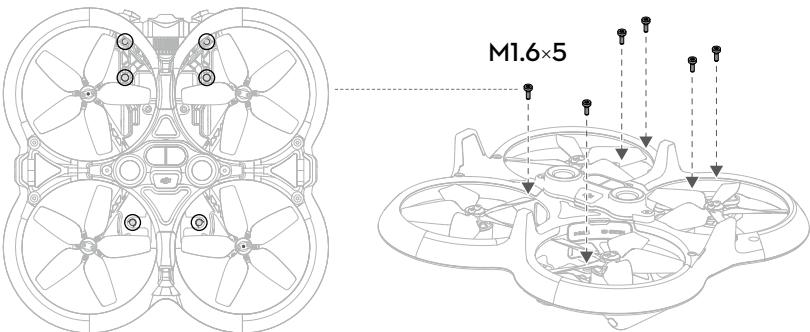
1. เตรียมโครงสร้างด้านบนอันใหม่และติดตั้งไว้ที่ด้านบนของโดรน ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้จัดตั้งหน้างรูให้ตรงกัน และก้มบล็อกและสายกล้องอยู่ในร่องเพื่อหลีกเลี่ยงความเสียหาย



2. ปรับตำแหน่งของโมดูล GNSS เพื่อให้รูสกรูของโมดูลอยู่ในแนวเดียวกับรูสกรูทั้งสองด้านของเฟรมด้านบน จากนั้นขันสกรู M2×4.3 สองตัวให้แน่น



3. ขันสกรู M1.6×5 หากตัวที่ด้านล่างไม่แน่นเพื่อให้การติดตั้งเสร็จสมบูรณ์



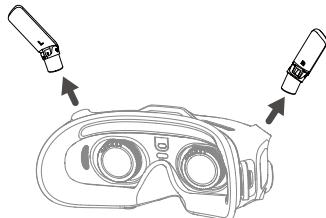
## แ่วนตา

### DJI Goggles 2

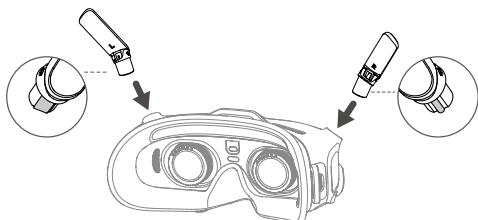
การเปลี่ยนเสาอากาศ

หากเสาอากาศเสียหาย คุณสามารถติดต่อฝ่ายหลังการขาย DJI เพื่อซื้อเสาอากาศใหม่มาเปลี่ยน

ในการอุดเสาอากาศให้จับที่ด้านล่างของเสาอากาศแล้วดึงขึ้นด้านบน

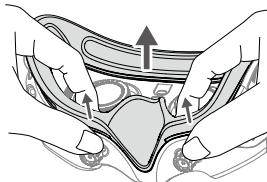


ในขณะที่ติดตั้ง ให้ยกเสาอากาศด้านข้างและขวากออก และตรวจสอบว่าเสาอากาศอยู่ในแนวเดียวกันหรือไม่ถูกต้อง

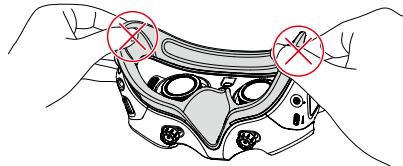


การเปลี่ยนไฟมุม

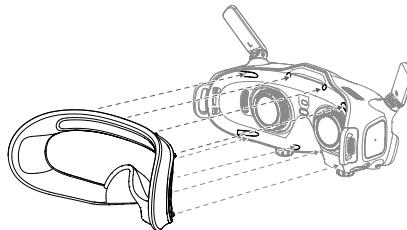
1. จับส่วนล่างของไฟมุมไว้ แล้วค่อยๆ ดึงออกตามที่แสดงด้านล่าง



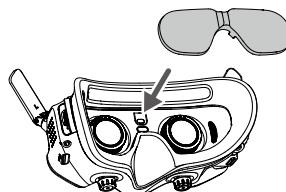
- ⚠** • อย่าดึงตัวนําข้างเมื่อถอดแผ่นไฟฟ้าออก ไม่เช่นนั้นแผ่นไฟฟ้าอาจเสียหายได้



2. จัดตัวแทนที่หันกลับเข้าบุญไปให้ตรงกับรูรูน่วนวนตา ติดตั้งแล้วก็ทิ้งตัวนําและขา หลังจากได้ยืนเสียง "คลิก" ให้ตรวจสอบว่าไม่มีช่องว่างระหว่างบุญและวนตา



การทําความสะอาดและปารุงรักษาเลนส์  
ใช้ผ้าม่าน แม๊ส และสะอาดเดชเป็นวงกลมจากตรงกลางถึงขอบต้านนกของเลนส์แต่ละชิ้น  
เมื่อไม่ได้ใช้งานวนตา ให้ติดแผ่นป้องกันหน้าจอกลับเข้าไปเพื่อป้องกันเลนส์



- ⚠**
- ตรวจสอบว่าได้ถอดวนตากจากตัวรับไฟฟ้าก่อนทําความสะอาดและตรวจสอบว่าไม่มีสายเคเบิลเชื่อมต่ออยู่
  - ห้ามทําความสะอาดเลนส์ด้วยแอลกอฮอล์
  - เลนส์มีความบอนบาน ทําความสะอาดเบาๆ อย่าทำให้เครื่องชำรุดขึ้น เพราะจะส่งผลต่อคุณภาพการรับชม
  - เก็บวนต้าในห้องที่อุณหภูมิห้องปกติและไม่มีความชื้น เพื่อหลีกเลี่ยงความเสียหายต่อเลนส์และชิ้นส่วนประกอบอปติคอลอื่น ๆ ดันเกิดจากอุณหภูมิสูงและสภาพแวดล้อมที่ชื้น
  - อย่าโน๊ลเลนส์โดยตรงเพื่อป้องกันไม่ให้หันจ่อเสียหาย

## แว่นตา DJI FPV Goggles V2

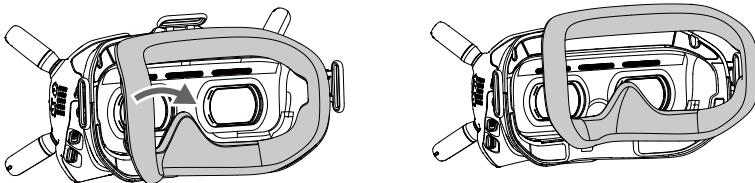
การทำความสะอาด

ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ถอดแว่นตาออกจากที่ชาร์จก่อนการทำความสะอาดและตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่มีสายเคเบิลเชื่อมต่ออยู่

ทำความสะอาดพื้นผิวด้วยน้ำและสบู่ ในการทำความสะอาดพื้นผิวน้ำและสบู่ ให้ขับผู้ถัวน้ำน้ำสะอาดแล้วเช็ดโดยมนุ

การเปลี่ยนไฟฟามุนุ

ไฟฟามุนิดอยุกนั่นด้วยแอลูมิเนียมตุ๊กแกะ เมื่อเปลี่ยนไฟฟามุนุ ให้ค่อย ๆ ลอกจากด้านซ้ายหรือด้านขวา จัดแนวไฟฟามุนิดอยุกนั่น



การนำร่องรักษาเลนส์

ใช้ผ้าสะอาดเช็ดเลนส์เบา ๆ

1. ขับผู้ถัวความสะอาดด้วยแอลกอฮอลล์หรือน้ำยาเช็ดเลนส์

2. เช็ดเป็นวงกลมจากตรงกลางไปข้างนอกตามขอบของเลนส์



- ห้ามใช้แอลกอฮอลล์เพื่อทำความสะอาดไฟฟามุนุ
- เลนส์มีความคมของมุม หากทำความสะอาดแบบใด ๆ อย่างไรก็ได้ที่มุมเพราะจะส่งผลต่อคุณภาพการรับชม
- เก็บแว่นต้าวีนหรองที่อุณหภูมิห้องปกติและไม่มีความชื้น เพื่อรักษาลักษณะเดิมของเลนส์

# ภาคผนวก

## ข้อมูลจำเพาะ

### DJI Avata

โครงสร้าง	
รุ่น	QF2W4K
น้ำหนักเฉลี่ว์ชั้นเรียน	ประมาณ 410 กรัม
ขนาด (ยาวxกว้างxสูง)	180x80x80 มม.
ระยะทางแผนที่ระยะ	120 มม.
ความเร็วเพิ่มขึ้นสูงสุด	6 เมตร/วินาที (โหมด Normal/Sport)
ความเร็วลดลงสูงสุด	6 เมตร/วินาที (โหมด Normal/Sport)
ความเร็วแนวราบสูงสุด	8 เมตร/วินาที (โหมด Normal)
(โกล์ฟเดียงก์บาร์ทันน้ำทะเล ไม่มีลม)	14 เมตร/วินาที (โหมด Sport)
	27 เมตร/วินาที (โหมด Manual)
ใช้งานได้สูงสุดที่หนีระดับน้ำทะเล	5000 เมตร
เวลาบินอยู่กับที่สูงสุด	ประมาณ 18 นาที
ระยะทางบินได้ไกลที่สุด	11.6 กิโลเมตร
การต้านความร้อนสูงสุด	10.7 เมตร/วินาที
อุณหภูมิในการทำงาน	-10° ถึง 40°C (14° ถึง 104°F)
GNSS	GPS + Galileo + BeiDou
ระยะความแม่นยำในการบินอยู่กับที่	แนวตั้ง: ±0.1 ม. (ใช้ระบบตรวจจับ Vision Positioning), ±0.5 ม. (ใช้ GNSS Positioning) แนวระหว่าง: ±0.3 ม. (ใช้ระบบตรวจจับ Vision Positioning), ±1.5 ม. (ใช้ GNSS Positioning)
เส้าอากาศ	เส้าอากาศคู่, 2T2R
ที่เก็บข้อมูลภายใน	20 GB
	DJI Goggles 2
แวนด้า DJI ที่รองรับ	แวนด้า DJI FPV Goggles V2 DJI Goggles Integra โมเด็ลค่อนไปทาง DJI FPV 2
อุปกรณ์เสริมที่หอน้ำของ DJI ที่รองรับ	ตัวควบคุมการเคลื่อนไหวของ DJI DJI RC Motion 2
การส่งข้อมูล	
ความถี่ในการทำงาน	2,400-2.4835 GHz (Rx) 5.725-5.850 GHz (Tx/Rx)
กำลังส่งการส่งสัญญาณ (EIRP)	5.8 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <30 dBm (SRRC)
แบบที่ต้องการสื่อสาร	สูงสุด 40 MHz
	พร้อม DJI Goggles 2 1080p/100fps: ความหน่วงของการส่งข้อมูลที่ต่ำที่สุดคือ 30 มิลลิวินาที 1080p/60fps: ความหน่วงของการส่งข้อมูลที่ต่ำที่สุดคือ 40 มิลลิวินาที
โหมด Live View และความหน่วง	พร้อมแวนด้า DJI FPV Goggles V2 810p/120fps: ความหน่วงของการส่งข้อมูลที่ต่ำที่สุดนั้นต่ำกว่า 28 มิลลิวินาที 810p/60fps: ความหน่วงของการส่งข้อมูลที่ต่ำที่สุดนั้นต่ำกว่า 40 มิลลิวินาที
อัตราบีตของวิดีโอสูงสุด	50 Mbps
ระยะการส่งสัญญาณสูงสุด	10 กิโลเมตร (FCC), 2 กิโลเมตร (CE), 6 กิโลเมตร (SRRC)
การส่งสัญญาณเสียง	ไม่มี

កិលែបតួ	
ទូរបាយថាមពេលនឹង	អូមអើយក: -95° តិច +75°
ខ្សោយរលយករាលមុនក្នុងគុណិត	អូមអើយក: -80° តិច +65°
កំណត់	ការការពិនិត្យ (តិច)
គាមរីនិងការគុណកម្មសង្គម	60°/វិនាទី
ទូរបាយការសង្គម	±0.01° (និមួយ Normal)
កៅក Roll ឬការទូរនឹក	នៃវេរុយការរៀនកើតឡើង, រៀនការរៀនកើតឡើង
ទូរបាយអ្នកដឹងកុំខាន់	ខ្សោយរលយករាលខ្លួនខ្លួនទៅវានៅទី: 10 ម៉ែត្រ
ទូរបាយការសង្គមដែលត្រូវបានបានដោយ	ទូរបាយការសង្គមដែលមានរយៈពេល: 0.5-10 ម៉ែត្រ
សាបៅដៃនៃការងារ	ខ្សោយរលយករាលដែលបានបានដោយ: 0.5-20 ម៉ែត្រ
សាបៅដៃនៃការងារដែលត្រូវបានបានដោយ	ការងារដែលត្រូវបានបានដោយដែលមានរយៈពេលខ្ពស់ជាអំពីការសង្គមដៃ: >20%
កាល់	នៃការងារដែលបានបានដោយដែលមានរយៈពេលខ្ពស់ជាអំពីការសង្គមដៃ:  LX  >15
កាល់	
ម៉ោងថ្វីរៀងរាល	1/1.7" CMOS, Effective Pixels: 12 MP
កាល់	FOV: 155°
កាល់	គាមរីថាមពេលកំណត់: 12.7 ម៉ែត្រ
កាល់	គាមរីថាមពេលកំណត់: 2.34 ម៉ែត្រ
កាល់	រួចរាល់: f/2.8
កាល់	និរតុថាមពេល: ថាមកត់កត់
កាល់	រួចរាល់ថាមពេល: 0.6 ម៉ែត្រតិចរបស់នៅពី
ទូរសព្ទ ISO	100-6400 (តិចនូវនី) 100-25600 (មេនុយ)
កាល់	1/8000-1/50 វិនាទី (ការរាយ)
កាល់	1/8000-1/50 វិនាទី (វិតីឈូ)
ទូរសព្ទការរាយការផ្តល់	ការរាយការផ្តល់
ទូរសព្ទការរាយការផ្តល់	4000x3000
ទូរសព្ទការរាយការផ្តល់	JPEG
ទូរសព្ទការរាយការផ្តល់	4K@30/50/60fps
ទូរសព្ទការរាយការផ្តល់	2.7K@30/50/60/100/120fps
ទូរសព្ទការរាយការផ្តល់	1080p@30/50/60/100/120fps
ទូរសព្ទការរាយការផ្តល់	MP4
ទូរសព្ទការរាយការផ្តល់	150 Mbps
ទូរសព្ទការរាយការផ្តល់	ភាពទ្វាក់ D-Cinelike
ទូរសព្ទការរាយការផ្តល់	រំលែក (កីឡា, RockSteady, HorizonSteady)
ទូរសព្ទការរាយការផ្តល់	រំលែក (ភាពទ្វាក់, មុនការងារ, មុនការងារថែទេ)
ទូរសព្ទការរាយការផ្តល់	exFAT (បន្ថែម)
ទូរសព្ទការរាយការផ្តល់	FAT32
បញ្ហាផលវិទ្យាបានអីនិងវិធី	
គាមរី	2420 mAh
បន្ទាត់ឯកសារ	14.76 V
បន្ទាត់ឯកសារ	17 V
បន្ទាត់ឯកសារ	Li-ion
បន្ទាត់ឯកសារ	LiNiMnCoO <sub>2</sub>
បន្ទាត់ឯកសារ	35.71 Wh@0.5C
បន្ទាត់ឯកសារ	7C (កំណត់)
បន្ទាត់ឯកសារ	ថ្មមាល 162 ករុម
បន្ទាត់ឯកសារ	អូនអូនឯកសារ 30° តិច 40°C (41° តិច 104°F)

## การ์ด SD

รองรับการ์ด microSD

การ์ด microSD, UHS-I Speed Grade 3

SanDisk Extreme 32GB U3 V30 A1 microSDXC

SanDisk Extreme Pro 32GB U3 V30 A1 microSDXC

Kingston Canvas Go!Plus 64GB U3 V30 A2 microSDXC

การ์ด microSD ที่แนะนำ

Kingston Canvas React Plus 64GB U3 V90 A1 microSDXC

Kingston Canvas React Plus 128GB U3 V90 A1 microSDXC

Kingston Canvas React Plus 256GB U3 V90 A1 microSDXC

Samsung PRO Plus 256GB V30 U3 V30 A2 microSDXC



- DJI Avata ระบบความเรื่องนิ่งได้ใช้การ์ดเหลืองจากคลาสในพื้นเพื่อป้องกันไม่ให้เครื่องร้อนเกินไป เมื่อได้รอนvoieในโหมดสแตนด์บายเป็นเวลา  
าน อุณหภูมิเครื่องอาจสูงขึ้น ในส่วนของการนิ่งชั่วโมง ระบบควบคุมอุณหภูมิในตัวสามารถตรวจสอบอุณหภูมิปัจจุบันและจะปิดเครื่องโดยอัตโนมัติเมื่อ  
ปัจจุบันนิ่งได้กว่าความเรื่องสูงเกินไป ระยะเวลาสแตนด์บายโดยทั่วไปของโทรศัพท์มือถือที่ร่องอยู่ในสิ่งเดิมๆ หากเก็บเวลาไว้ ไดรอนอาจปิดโดยอัตโนมัติ  
เพื่อป้องกันความเรื่องสูงเกินไป (กดลองในส่วนการตั้งค่าในแอปพลิเคชันไดรอน)
  - a. เมื่ออยู่ในโหมดสแตนด์บายหนึ่งเดือน: ประมาณ 21 นาที
  - b. เมื่ออยู่ในไฟร์มแวร์: ประมาณ 18 นาที (โปรดอัปเดตหากภายใน 10 นาทีหลังจากเบรake เครื่อง มิฉะนั้นการอัปเดตอาจล้มเหลวนี้ของจากความร้อนสูงเกินไป)
  - C. เมื่อเชื่อมต่อกับคอมพิวเตอร์โดยใช้พอร์ต USB-C โตรนจะไม่วางใจนิ่งเกินไปและสามารถใช้งานได้นานขึ้น
- ข้อมูลจำเพาะเหล่านี้พิจารณาจากการทดสอบที่ต่อเนื่องกับไฟร์มแวร์ล่าสุด การอัปเดตไฟร์มแวร์สามารถปรับปรุงประสิทธิภาพได้ ขอแนะนำให้เป็นอย่างยิ่งให้ทำการอัปเดตไฟร์มแวร์ล่าสุด

**DJI Goggles 2**

ព័ត៌មានទូទៅ	
ទំនុក	RCD518
ប្រាក់អង្គភាព	ប្រាក់អង្គភាព 290 ក. (រូបរាងបាត់ទីបច្ចុប្បន្ន)
ខ្សោយ	167.4x103.9x81.31 ម.ម. (ដំបូលសាកាត)
ខ្សោយ	196.69x103.9x104.61 ម.ម. (ការសោរសាកាត)
ខ្សោយអង្គភាព (អង្គភាពទីផ្សារ)	0.49 ន៉ើ
គ្មានលក្ខណៈអីដ (អង្គភាពទីផ្សារ)	1920x1080
អំពារារីថ្វិជនអង្គភាព	សង្គម 100 Hz
FOV	51°
ខ្លួនរីយ៍ IPD	56-72 ម.ម.
ខ្លួនរីយ៍តិចចូលបែង	+2.0 D តិច -8.0 D
ការសំខែកម្ម	
គ្មាននៃការការពារការងារ	2.400-2.4835 GHz, 5.725-5.850 GHz
ការសំខែកម្មសំខែកម្ម (EIRP)	2.4 GHz: <30 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC/KC) 5.8 GHz: <30 dBm (FCC), <23 dBm (SRRC), <14 dBm (CE/KC)
Wi-Fi	
ប្រព័ន្ធទឹកចូល	Wi-Fi 802.11b/a/g/n/ac 2.400-2.4835 GHz
គ្មាននៃការការពារការងារ	5.150-5.250 GHz (សារីរីបីឱីនរំលែកអ៊ីន)
	5.725-5.850 GHz
	2.4 GHz: <20 dBm (FCC/CE/SRRC/MIC/KC) 5.1 GHz: <20 dBm (FCC/CE/MIC/KC) 5.8 GHz: <20 dBm (FCC/SRRC/KC), <14 dBm (CE)
បញ្ជី	
បញ្ជីទឹកចូល	បញ្ជី 5.2
គ្មាននៃការការពារការងារ	2.400-2.4835 GHz
ការសំខែកម្មសំខែកម្ម (EIRP)	<8 dBm
អំពារារីថ្វិទិន្នន័យ	50 Mbps
រូបរាងការបង្ហើកីឡូវិទ្យាអំពីរំលែករូបរាង	MOV
រូបរាងការបង្ហើកីឡូវិទ្យាអំពីរំលែករូបរាង	MP4, MOV (រូបរាងវិធី: H.264, H.265, រូបរាងសៀវភៅ: ACC, PCM)
សំខែកម្មរីករាយពាណា Wi-Fi	DLNA
អូយហ្មូនីនការការពារការងារ	-10° តិំ 40°C (14° តិំ 104°F)
ការសំខែកម្មការងារ	ឈប់ទេរីទំនួរ DJI Goggles 2
ទំនួរការការពារការងារ microSD	ការការពារការងារ microSD, សង្គម 256 GB
របៀបប្រើប្រាស់ DJI Goggles 2	
ប្រាក់អង្គភាព	ប្រាក់អង្គភាព 122 ក.រ.រ
ខ្សោយ	73.04x40.96x26 ម.ម
គ្មានទូទៅ	1800 mAh
នរោត្តិន៍រិ	7-9 V = 1.5 A
ធនិចចងកិនបែងទេរី	Li-ion
របៀបសារទេរី	LiNiMnCoO2
អំពេលការងារ	18 Wh
អូយហ្មូនីនកម្រោង	0° តិំ 45° C (32° តិំ 113° F)
ការសំខែកម្មការការពារការងារ	12.6 W (5 V = 2 A / 9 V = 1.4 A)
រូបរាងលិនការការពារការងារ	ប្រាក់អង្គភាព 2 ខ្លួន

## រោងគា DJI FPV Goggles V2

រៀន	FGDB28
ប្រាក់អង្គ	ព្រមាន 420 ករើម (ទាំងអេក្រាបតីខ្លួននិងសោភាកាត)
ខ្លាត	184×122×110 មម. (មេវរុណសោភាកាត) 202×126×110 មម. (ទាំងសោភាកាត)
ខ្លាតអង្គនាមខែត្រូវ	2 ដី
ទំនាក់ទំនងខ្លាត (ខ្លាតនាមខែត្រូវ)	1440x810
តម្លៃទារាយឱរិថ្យខ្លាត	144 Hz
FOV	30° - 54°; ខ្លាតចុំរុញ: 50-100%
ខ្លួនរួម IPD	58-70 មម.
ទំនាក់ទំនងរារាងការងារ	2.400-2.4835 GHz, 5.725-5.850 GHz
ការតាមិនការសំស្ងួល (EIRP)	2.4 GHz: ≤28.5 dBm (FCC), ≤20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.8 GHz: ≤31.5 dBm (FCC), ≤19 dBm (SRRC), ≤14 dBm (CE)
បែនបែនធំនៃការងារ	ស្ថិត 40 MHz
តម្លៃទារាយឱរិថ្យខ្លាត	50 Mbps
រូបរាងការបង្ហាញឱរិថ្យខ្លាត	MOV (រូបរាងវិដីអ៊ូ: H.264)
រូបរាងការបែនបែនឱរិថ្យខ្លាត	MP4, MOV, MKV (រូបរាងវិដីអ៊ូ: H.264; រូបរាងសេះ: AAC-LC, AAC-HE, AC-3, MP3)
អតិថជ្រុំនៃការងារ	0° ដី 40°C (32° ដី 104°F)
ការតាមិនការងារ	បែនពេទ្យ DJI FPV Goggles
ទំនួរការការពិនិត្យ microSD	ការការពិនិត្យ microSD, ស្ថិត 256 GB
បែនពេទ្យ DJI FPV Goggles	
ប្រាក់អង្គ	ព្រមាន 119 ករើម
ខ្លាត	73.04×40.96×26 មម
ទំនាក់ទំនង	1800 mAh
បន្ទូនតិចនៃផ្ទិក	ស្ថិត 9 V
បន្ទូនតិចនៃបែនពេទ្យ	Lipo 2S
រូបរាងសារគម្ពី	LiNiMnCoO2
ទំនួរការ	18 Wh
អតិថជ្រុំនៃការងារ	0° ដី 45° C (32° ដី 113°F)
ការតាមិនការងារឱរិថ្យខ្លាត	10 W
រួមចំណែកការងារ	ព្រមាន 1 ចំណែក 50 នាទី

## ព័ត៌មានគម្រោងការងារ DJI

រៀន	FC7BMC
ប្រាក់អង្គ	ព្រមាន 167 ករើម
ទំនាក់ទំនងរារាងការងារ	2.400-2.4835 GHz, 5.725-5.850 GHz
ការតាមិនការសំស្ងួល (EIRP)	2.4 GHz: ≤28.5 dBm (FCC), ≤20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.8 GHz: ≤31.5 dBm (FCC), ≤19 dBm (SRRC), ≤14 dBm (CE)
អតិថជ្រុំនៃការងារ	-10° ដី 40°C (14° ដី 104°F)
រួមចំណែកការងារ	ព្រមាន 5 ចំណែក

## វិធានទុកចននិងទូរលក DJI FPV 2

គេហទ័រ	FC7BGC
លេកអ៊ីក	បរិមាណ 346 ការិក
ខ្លួន	190×140×51 មម
គោរមីនការងារការងារ	2.400-2.4835 GHz, 5.725-5.850 GHz
ការសំនើការសំណើយាល (EIRP)	2.4 GHz: ≤28.5 dBm (FCC), ≤20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.8 GHz: ≤31.5 dBm (FCC), ≤19 dBm (SRRC), ≤14 dBm (CE)
អូនអូនអីនការងារការងារ	-10° តិំង 40°C (14° តិំង 104°F)
គេលីនការងារទៅ	2 ថ្ងៃម៉ោង 30 នាក់
រួមមេនីនការងារការងារ	បរិមាណ 9 ថ្ងៃម៉ោង

## อัปเดตเฟิร์มแวร์

ใช้วิธีการใดวิธีการหนึ่งต่อไปนี้เพื่ออัปเดตเฟิร์มแวร์:

1. ใช้แอป DJI Fly เพื่ออัปเดตเฟิร์มแวร์สำหรับอุปกรณ์ทั้งชุด รวมถึงโดรน แบตเตอรี่ และอุปกรณ์รีโมทคอนโทรล
2. ใช้ DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series) เพื่ออัปเดตเฟิร์มแวร์ของอุปกรณ์รีโมทคอนโทรล

## การใช้งาน DJI Fly

เมื่อคุณได้รับ แบตเตอรี่ และอุปกรณ์รีโมทคอนโทรล ตรวจสอบว่าซื้อมาต้องอุปกรณ์ทั้งชุด รวมถึงโดรน แบตเตอรี่ และอุปกรณ์รีโมทคอนโทรล ให้ครบถ้วน แล้วนำตัวไปบังคับอุปกรณ์โดยตรง คุณจะสามารถดูรายละเอียดเพิ่มเติมได้ในส่วน “อุปกรณ์ที่ต้องอัปเดต” ของหน้าจอ

## การใช้งาน DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series)

1. เปิดอุปกรณ์และเชื่อมต่อ กับคอมพิวเตอร์ด้วยสาย USB-C
2. เปิด DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series) และล็อกอินด้วยบัญชี DJI
3. เลือกอุปกรณ์และคลิก “Firmware Update” ทางด้านซ้ายมือของหน้าจอ
4. เลือกเวอร์ชันเฟิร์มแวร์
5. พิมพ์และรับรองความต้องการอัปเดต
6. อุปกรณ์จะมีการรีสตาร์ทโดยอัตโนมัติหลังจากอัปเดตเฟิร์มแวร์เรียบร้อย



- ตรวจสอบว่าได้ทำความสะอาดชิ้นส่วนทั้งหมดเพื่ออัปเดตเฟิร์มแวร์ มิฉะนั้น การอัปเดตอาจล้มเหลว
- การอัปเดตเฟิร์มแวร์ใช้เวลาหลายนาที เมื่ออัปเดตเฟิร์มแวร์เป็นไปปกติที่ก่อนอื่นจะต้องรีบูตในระหว่างการอัปเดตจะเสร็จเรียบร้อย
- ตรวจสอบว่าอุปกรณ์ที่ต้องอัปเดตเฟิร์มแวร์มีไฟส่องสว่างที่ด้านหน้าของตัวเครื่อง
- ตรวจสอบว่าอุปกรณ์ที่ต้องอัปเดตเฟิร์มแวร์มีไฟส่องสว่างที่ด้านหน้าของตัวเครื่อง
- ตรวจสอบว่าอุปกรณ์ที่ต้องอัปเดตเฟิร์มแวร์มีไฟส่องสว่างที่ด้านหน้าของตัวเครื่อง
- หากไม่แนบท้ายว่าต้องติดต่อศูนย์บริการลูกค้าเพื่อขอคำแนะนำเพิ่มเติม
- โปรดทราบว่าการอัปเดตอาจใช้เวลาระหว่าง 10-15 นาที ระหว่างการอัปเดต ทางบริษัทขอสงวนสิทธิ์ไม่รับประกันว่าจะสำเร็จลุล่วงด้วยดี
- โปรดทราบว่าการอัปเดตอาจใช้เวลาระหว่าง 10-15 นาที ระหว่างการอัปเดต ทางบริษัทขอสงวนสิทธิ์ไม่รับประกันว่าจะสำเร็จลุล่วงด้วยดี

## ข้อมูลหลังการขาย

ไปที่ <https://www.dji.com/support> เพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับนโยบายด้านบริการหลังการขาย บริการซ่อมแซม และความช่วยเหลือ



ติดต่อ  
ฝ่ายสนับสนุนของ DJI

<https://www.dji.com/support>

ข้อความนี้อาจมีการเปลี่ยนแปลงได้

ดาวน์โหลดเวอร์ชันล่าสุดจาก  
<https://www.dji.com/avata>

หากคุณมีคำถามเกี่ยวกับเอกสารฉบับนี้ โปรดติดต่อ DJI โดยสิ่งที่คุณไม่ที่  
<DocSupport@dji.com>

DJI และ DJI AVATA เป็นเครื่องหมายการค้าของ DJI  
ลิขสิทธิ์ © 2023 DJI สงวนลิขสิทธิ์