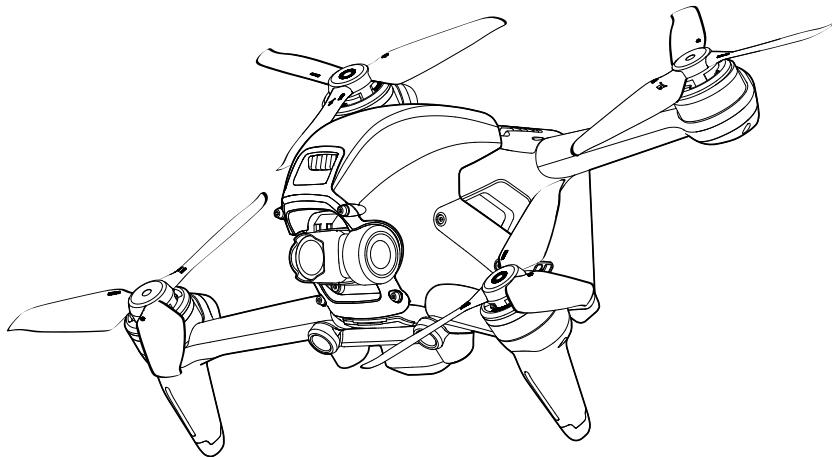


dji FPV

คู่มือการใช้งาน

v1.2 2021.06



ค้นหาคำสำคัญ

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

ไปที่หัวข้อ

ดูหัวข้อทั้งหมดในสารบัญ คลิกที่ชื่อหัวข้อเพื่อไปที่หัวข้อนั้น

พิมพ์เอกสารนี้

เอกสารนี้สามารถพิมพ์แบบความละเอียดสูงได้

การใช้คู่มือนี้

คำอธิบายภาพ

∅ ค่าเดือน

⚠ สีสำคัญ

💡 ข้อแนะนำและเคล็ดลับ

📖 เอกสารอ้างอิง

อ่านก่อนขึ้นบินครั้งแรก

กรุณารอการเอกสารอ้างอิงนี้ก่อนจะใช้งาน DJI™ FPV

- คู่มือการใช้งาน
- คู่มือรวมใช้งานฉบับย่อ
- ข้อส่วนเสริมและคำแนะนำด้านความปลอดภัย

ข้อมูลนี้ให้ชุมชนได้รับทราบเกี่ยวกับการใช้งานทั้งหมดที่เว็บไซต์ทางการของ DJI และอ่านข้อส่วนเสริมและคำแนะนำด้านความปลอดภัยก่อนจะใช้งานจริงเป็นครั้งแรก เตรียมพร้อมบินครั้งแรกโดยการทบทวนคู่มือเริ่มใช้งานอย่างรวดเร็วและอ่านถึงคู่มือการใช้งานนี้เพื่อทราบข้อมูลเพิ่มเติม

วิดีโอสอนการใช้งาน

ไปที่ [เว็บไซต์](#) ด้านล่างหรือสแกนคิวอาร์โค้ด เพื่อชมวิดีโอสอนการใช้งาน DJI FPV ซึ่งจะสาธิตวิธีใช้งาน DJI FPV อายุang ปลอดภัย:

<https://www.dji.com/dji-fpv/video>



ดาวน์โหลดแอป DJI Fly

สแกนคิวอาร์โค้ดที่ด้านขวาเพื่อดาวน์โหลดแอป DJI Fly

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



* เพื่อความปลอดภัยยิ่งขึ้น ไม่แนะนำต่อผู้ที่มีประวัติแพะหัวใจ หัวใจล้มเหลว หัวใจล้มเหลวเฉียบพลัน การบินจะจำกัดไว้ที่ความสูง 98.4 ฟุต (30 เมตร) และระยะห่างท่าที่ 164 ฟุต (50 เมตร) คำแนะนำนี้ใช้กับ DJI Fly และแอปปุกแอปที่ทำร่วมกับโทรศัพท์ 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 (DJI FPV series)

ดาวน์โหลด DJI ASSISTANT™ 2 (DJI FPV Series) ที่ [เว็บไซต์](https://www.dji.com/dji-fpv/downloads) <https://www.dji.com/dji-fpv/downloads>

⚠ อุณหภูมิที่ใช้งานได้สำหรับผลิตภัณฑ์นี้ต้องอยู่ระหว่าง -10° - 40° เซลเซียส ผลิตภัณฑ์นี้ไม่ได้เป็นไปตามมาตรฐานอุณหภูมิของภารกิจที่ใช้งานในประเทศไทย (-55° ถึง 125° C) ซึ่งต้องทบทวนก่อนที่จะนำภารกิจที่ใช้งานนี้ไปใช้งาน ใช้งานผลิตภัณฑ์ในประเทศไทยและประเทศอื่นๆ ที่มีอุณหภูมิที่ใช้งานได้ของผลิตภัณฑ์ที่ระบุนี้เท่านั้น

เนื้อหา

การใช้คุณมือনี้	3
คำอธิบายภาพ	3
อ่านก่อนเข้าบินเครื่องแรก	3
วิดีโอสอนการใช้งาน	3
ดาวน์โหลดแอป DJI Fly	3
ดาวน์โหลดแอป DJI Virtual Flight	3
ดาวน์โหลด DJI Assistant 2 (DJI FPV series)	3
 รายละเอียดผลิตภัณฑ์	 6
ข้อมูลเบื้องต้น	6
เตรียมโดรนให้พร้อม	7
การเตรียมแบตเตอรี่	8
เตรียมรีโมทคอนโทรลให้พร้อม	10
แผนภาพ	10
การซ่อมไข่ของ	14
การเปิดใช้งาน	15
 โดรน	 16
โหมดการบิน	16
ตัวแสดงสถานะโดรน	17
กลับจุดที่บิน	18
ระบบจับภาพวัดอุณหภูมิและระบบเซ็นเซอร์อินฟราเรด	20
ขั้นที่ก็ข้อมูลการบิน	23
ใบพัด	23
แบบเตอร์โดรนอัจฉริยะ	25
กิมบอลและกล้อง	29
 แบตเตอรี่	 31
พาวเวอร์ชัฟฟ์พลาสติก	31
การใช้งาน	32
หน้าจอหลัก	32
แผนเมือง	34
 รีโมทคอนโทรล	 39
การใช้งาน	39
Optimal Transmission Zone (บริเวณส่งสัญญาณ)	43
การปรับแก้ความดูด	44
 แอป DJI Fly	 45

การบิน	47
ข้อกำหนดสภาวะแวดล้อมทางการบิน	47
ข้อจำกัดการบิน และ GEO Zones (พื้นที่ควบคุมการบิน)	47
รายการตรวจสอบก่อนขึ้นบิน	48
ติดเครื่อง/ตั้งค่าเครื่องมือเตอร์	49
ทดสอบการบิน	50
การนำร่องรักษา	51
แวนด้า	51
โดรน	52
ภาคผนวก	61
ข้อมูลจำเพาะ	61
ค่าอิเบรตเซ็มทิก	65
การอัปเดตเฟิร์มแวร์	66
ข้อมูลหลังการขาย	66

รายละเอียดผลิตภัณฑ์

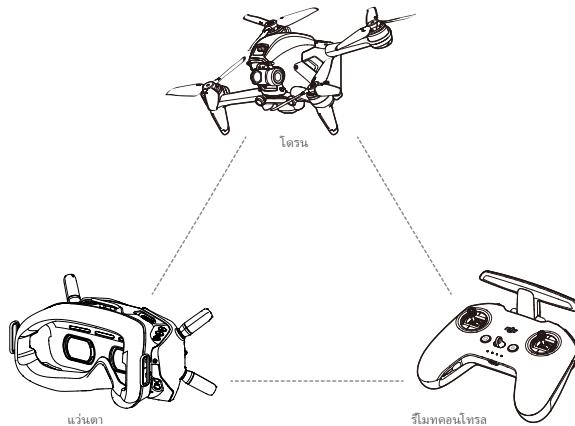
ข้อมูลเบื้องต้น

DJI FPV ประกอบด้วยโดรน แว่นตาและรีโมทคอนโทรล ซึ่งห้องหมุดนี้ใช้เทคโนโลยี O3 ของ DJI ที่ส่งผ่านวิดีโอด้วยช่องระหว่างระยะทางการส่งข้อมูลสูงสุด 6 ไมล์ (10 กม.) อัตราบินต่ำสูงสุด 50 Mbps และเวลาการแสดงผลต่ำกว่าต้นทางถึงปลายทางภายใน 28 มิลลิวินาที รีโมทคอนโทรลทั้งสองได้ตัวถัง 2.4 GHz และช่องเลือกช่องสัญญาณที่ตั้งค่าไว้สำหรับช่องที่ 1 ถึง 5 ช่อง ความสามารถในการป้องกันการชนกันที่เพิ่มขึ้นช่วยเพิ่มความรวดเร็วและความเสถียรของ การส่งสัญญาณวิดีโอด้วยความเร็วที่สูงสุด

ตัวระบบบันทึกภาพวัดอุณหภูมิและด้านล่างและระบบเซ็นเซอร์อินฟราเรด โดรนจะจัดสามารถบันทึกวิดีโอในร่องได้ เช่นเดียวกับการบันทึกภาพและบันทึกวิดีโอ 1080p แบบ Ultra-HD 4K 60fps และภาพถ่าย 4K ได้อย่างเสถียร โดรนบินได้เร็วสูงสุดที่ 87 mph (140 kph) และมีระยะเวลาในการบินสูงสุดที่ 20 นาที

DJI FPV Goggles V2 มีจอแสดงผลประสมทวิภาคสูงและรองรับการแสดงผล HD 810p 120fps และการส่งสัญญาณเสียงแบบเรียลไทม์ ด้วยการรับสัญญาณจากโดรน ผู้ใช้จึงสามารถเพลินกับมุมมองบุคคลที่หนึ่งที่ได้เห็นประยุกต์การบินทั้งภาพบนหน้าจอและเสียงที่สูงสุดประมาณ 1 ชั่วโมง 50 นาที เมื่อเทียบกับ DJI FPV Goggles Battery และเมื่ออุณหภูมิแวดล้อมอยู่ที่ 25°C օดessa และตั้งค่าความสว่างหน้าจอให้ที่ระดับ 6

DJI FPV Remote Controller 2 มีปุ่มฟังก์ชันมากว่ายี่ห้อสามารถใช้เพื่อควบคุมโดรนและควบคุมกล้องได้ เวลาทำงานสูงสุดของรีโมทคอนโทรลคือประมาณ 9 ชั่วโมง

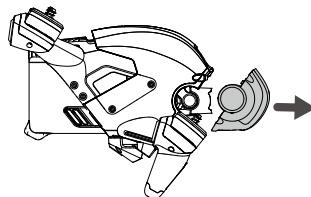


- ⚠ • รีโมทคอนโทรลส่งสัญญาณໄສไกල์ที่สูด (FCC) ในพื้นที่ส่งที่ไม่มีคิลี่แม่เหล็กิรบกวน เมื่อโดรนอยู่ที่ระดับความสูงประมาณ 400 ฟุต (120 เมตร) ระยะการส่งข้อมูลสูงสุดหมายถึงระยะทางสูงสุดที่โดรนบังคับสามารถส่งและรับสัญญาณได้ไม่ได้หมายถึงระยะทางสูงสุดที่โดรนสามารถบินได้ในบริเวณหนึ่งเท่านั้น
- เวลาແນ່ງຈາກທັນທາລົງປ່າຍທາງເຄື່ອງເວລາທີ່ກຳລັງມີຄວາມຫວັງໜ່ວຍ (810p 120fps) ໃນພື້ນທີ່ເປີດກວາໂອິມີ້ຄື່ແມ່ເທິດໃຟີ່ກຳກັນກົດກົດ
- ຮະຢະເວລາກາບີນສູງສຸດໄດ້ຮັບການທົດສອນໃນສະກວະແວດລົ້ມທີ່ມີມີລົມ ໂດຍທຳການບີນແບນຄອງທີ່ 24.9 ໄມລົ້ມຕ້ອງໜ່ວຍໄມ້ (40 ກີໂລເມຕຣຕ້ອງໜ່ວຍໄມ້) ແລະ ອະນາການເວົ້າສູງໃນການບີນທີ່ຮະດັບນໍາທະລີໄດ້ຍໍ່ມີມີລົມ ດັບລັກຂະແໜເລ່ານໍມີໄວ້ເພື່ອອ້າງອີງເຫຼົ່ານັ້ນ ອະນາການເວົ້າສູງສຸດຂອງໂດຣນຈະແຕກຕ່າງກັນໄປຢືນຍຸກໆກຳນົດຊອງປະເທດແລະກຸມມີກົດ

- ⚠️**
- คลื่น 5.8 GHz อาจไม่สามารถใช้ได้ในบางพื้นที่ แลบความถี่นี้จะปิดใช้งานโดยอัตโนมัติเมื่อโดรนเปิดใช้งานหรือเชื่อมต่อกับ DJI Fly ในกรณีภาคเหล่านี้ กรุณาตรวจสอบกฎหมายและระเบียบปฏิบัติในท้องถิ่น
 - การใช้แบตเตอรี่ไฟฟ้าเพื่อช่วยจับตามองการบิน ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ปฏิบัติตามข้อบังคับของท้องถิ่นเมื่อใช้แบตเตอรี่

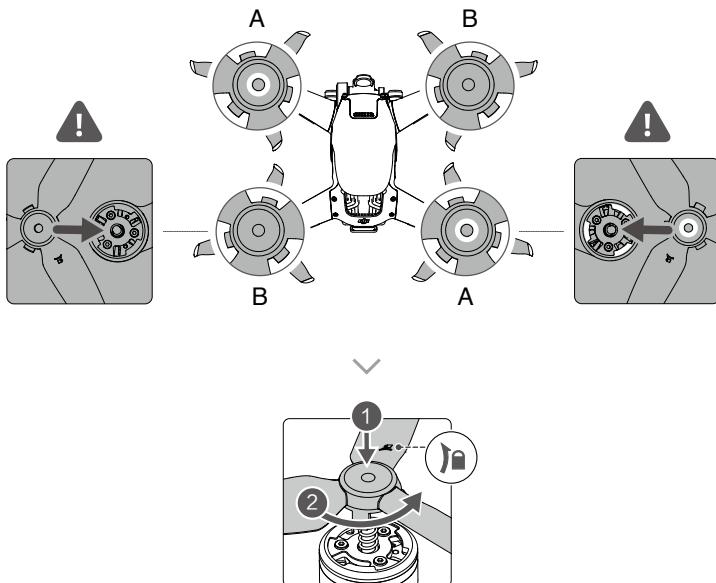
เตรียมโดรนให้พร้อม

1. แกะตัวครอบกิมบลลอกออกจากกล่อง

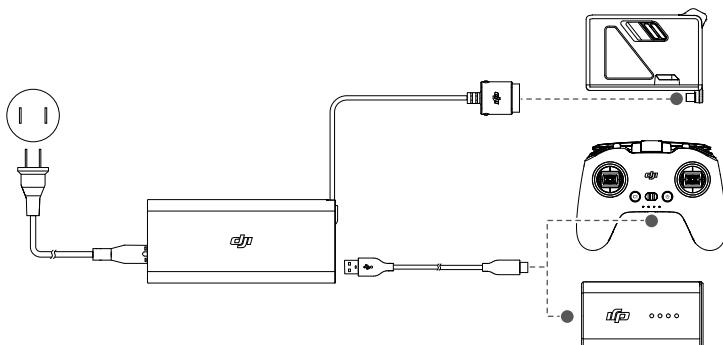
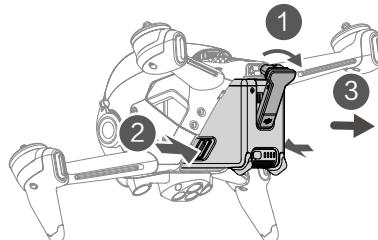


2. ติดตั้งในพัด

ใบพัดที่มีแล็ปไม่มีเครื่องหมายแสดงทิศทางการหมุนที่แตกต่างกัน ติดตั้งใบพัดที่มีเครื่องหมายเข้ากับมอเตอร์ที่มีเครื่องหมาย และใบพัดที่ไม่มีเครื่องหมายเข้ากับมอเตอร์ที่ไม่มีเครื่องหมาย จับมอเตอร์ กดใบพัดลงแล้วหมุนไปตามทิศทางที่ระบุไว้บนใบพัด จนกว่าจะเห็นเข็มมาและล็อกเข้าที่



3. แบบเตอร์ไดรอนอัจฉริยะทั้งหมดอยู่ในโหมดไทรเบอร์เนตก่อนการจัดสัมมนาเพื่อความปลอดภัย ลดแบบเตอร์ไดรอนอัจฉริยะออก และใช้เครื่องชาร์จที่มีมาให้ เพื่อชาร์จและกระตุนแนวต่อไปที่ไดรอนอัจฉริยะเป็นครั้งแรก ใช้เวลาประมาณ 50 นาทีเพื่อชาร์จแนวต่อไปที่ไดรอนอัจฉริยะจะเดิน

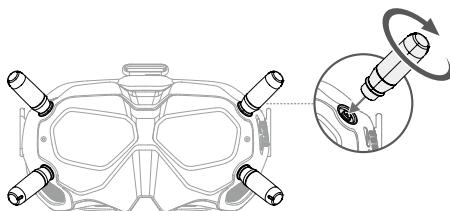


เมื่อไม่ได้ใช้งานไดรอน ขอแนะนำให้ติดตั้งป้องกันกิมบล็อกเพื่อป้องกันกิมบล็อก

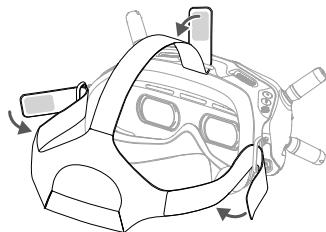
ตรวจสอบให้แน่ใจว่าก่อนจะเปิดเครื่องไดรอนได้ถอดตัวป้องกันกิมบล็อกแล้ว ไม่เช่นนั้นมันอาจส่งผลกระทบกับระบบตรวจส่องอัตโนมัติของไดรอน

การเตรียมแวร์นาตา

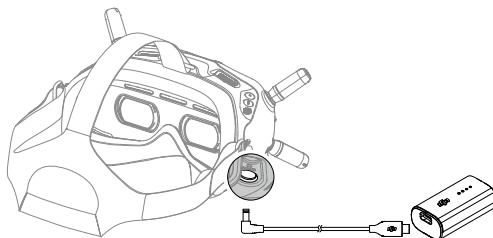
1. ติดตั้งเสากาศหรือสีเข้ากับรูปด้านหน้าของแวร์นาตา ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเสากาศได้รับการติดตั้งอย่างแน่นหนาแล้ว



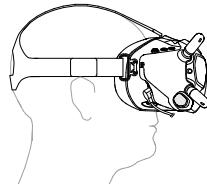
2. ติดสายรัดเข้ากับส่วนยึดแคนบากาดศีรษะที่ด้านบนและด้านข้างของแว่นตา



3. ใช้สายไฟที่ให้มาเพื่อเชื่อมต่อพอร์ตพลังงานของแว่นตาับแบตเตอรี่ของแว่นตา



4. จัดตำแหน่งเลนส์ให้ตรงกับดวงตาของคุณแล้วดึงแคนบากาดศีรษะลง ปรับขนาดแคนบากาดศีรษะจนกว่าแว่นตาจะพอดีกับใบหน้าและศีรษะของคุณอย่างแน่นหนาและกำลังสนิท



5. เลื่อนแคนเบลื่อน Interpupillary Distance (IPD) เพื่อปรับระยะห่างระหว่างเลนส์ จนกว่าภาพจะชัดเจนและคมชัด

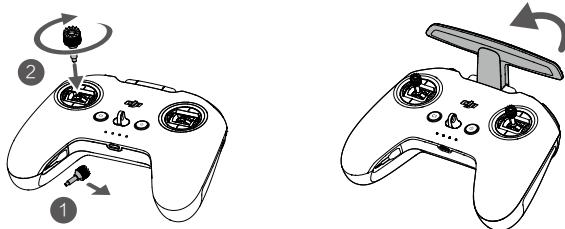


💡 แว่นตาสามารถสวมขึ้นลงได้

⚠️ ห้ามใช้แบตเตอรี่ของแว่นตาเพื่อจ่ายไฟให้กับอุปกรณ์เคลื่อนที่อื่น ๆ

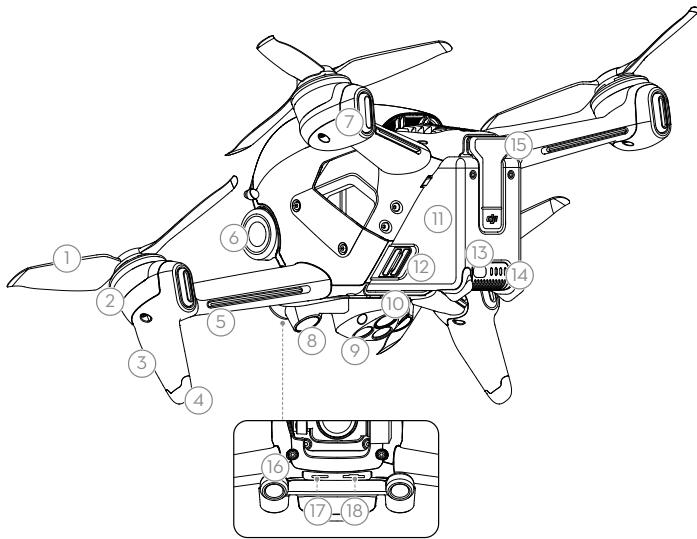
เตรียมวีเมนทคอนโทรลให้พร้อม

1. แกะก้านควบคุมจากช่องเก็บบนวีเมนทคอนโทรลและหมุนให้เข้าที่
2. การเลือกภาษา



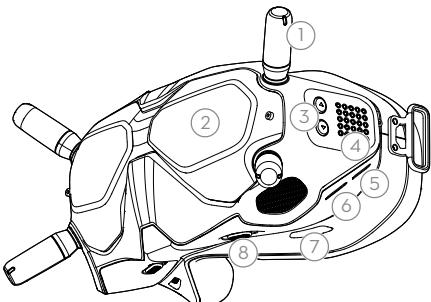
แผนภาพ

โดรน

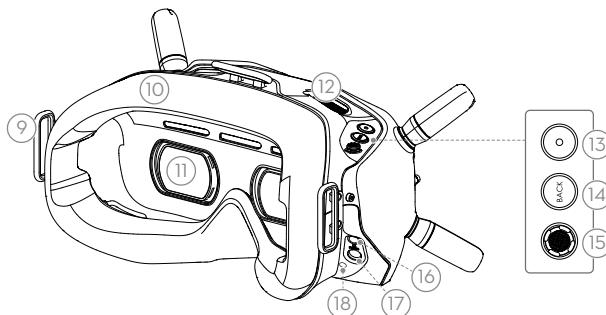


- | | | |
|--|---------------------------|-------------------------------|
| 1. ใบพัด | 7. ตัวแสดงสถานะโดรน | 13. ปุ่มปิด/ปิด |
| 2. มอเตอร์ | 8. ระบบจับภาพด้านล่าง | 14. ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่ |
| 3. ไฟ LED ด้านหน้า | 9. ระบบเซ็นเซอร์อินฟราเรด | 15. พอร์ตพลังงาน |
| 4. เกียร์ล็อกจด (เลือกแบบในตัวเครื่อง) | 10. ไฟเลี้ยวด้านล่าง | 16. ระบบจับภาพด้านหน้า |
| 5. ไฟ LED ที่เฟรมโดรน | 11. แบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะ | 17. พอร์ต USB-C |
| 6. กิมมอลและกล้อง | 12. สายรั้ดแบตเตอรี่ | 18. ช่องเสียบการ์ด microSD |

แ่วนตา

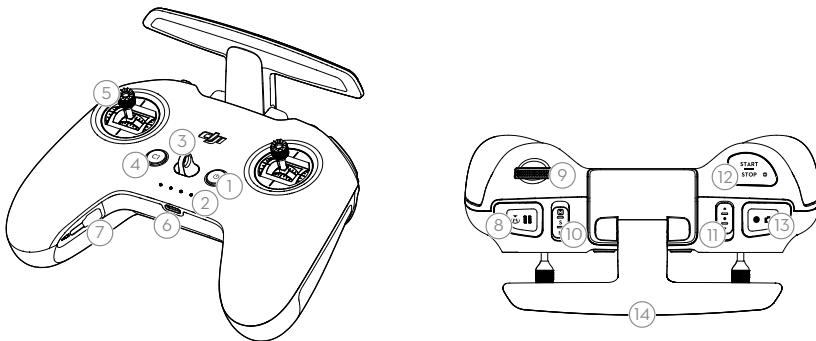


1. เสาอากาศ
2. ตัวปีดด้านหน้า
3. ปุ่มปรับช่องสัญญาณ
4. แสดงช่องสัญญาณ
5. พอร์ต USB-C
6. ช่องเสียบการ์ด microSD
7. ช่องอากาศเข้า
8. IPD Slider



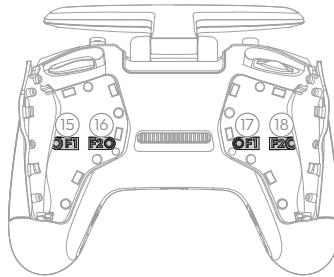
9. ตัวยึดแบบคาดศีรษะ
10. ไฟมอง
11. เลนส์
12. ช่องระบบอากาศ
13. Shutter/Record Button (ปุ่มชัตเตอร์/บันทึก)
กดหนึ่งครั้งเพื่อถ่ายภาพ หรือเริ่ม/หยุดการบันทึกวิดีโอ กดค้างเพื่อเปลี่ยนโหมดระหว่างภาพนิ่งและวิดีโอ
14. ปุ่ม Back
กดเพื่อกลับไปที่เมนูก่อนหน้าหรือออกจากโหมดปัจจุบัน
15. ปุ่ม 5D
ล็อกปุ่มเพื่อเลื่อนดูเมนู กดปุ่มเพื่อยืนยัน
บนหน้าจอหลัก ให้ล็อกไปทางซ้ายหรือขวาเพื่อปรับความสว่างของหน้าจอและลับชื้นหรือลงเพื่อปรับระดับเสียง กดปุ่มเพื่อเข้าสู่เมนู
16. พอร์ตเสียง/AV-IN
17. พอร์ตพลังงาน (DC5.5 × 2.1)
18. ปุ่มลิงก์

รีโมทคอนโทรล



1. ปุ่มเปิด/ปิด กดหนึ่งครั้งเพื่อตรวจสอบและตั้งแต่รีโมทคอนโทรลไปยังบันทึก กดหนึ่งครั้งแล้วกดค้างอีกครั้งเพื่อเปิดหรือปิดรีโมทคอนโทรล
2. ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่ แสดงระดับแบตเตอรี่ปัจจุบันของรีโมทคอนโทรล
3. หัวร้อยสายคล้อง
4. ปุ่ม C1 (ปุ่มที่ตั้งค่าได้เอง) ฟังก์ชันของปุ่มนี้สามารถปรับเปลี่ยนได้ที่แบนด์ Tao โดยค่าเริ่มต้นให้กดหนึ่งครั้งเพื่อรับหรือปิดใช้งาน Coordinated Turn (S Mode) กดสองครั้งเพื่อเปิดหรือปิด ESC Beeping
5. ก้านควบคุม ใช้เพื่อควบคุมการเคลื่อนไหวของโดรน สามารถตั้งค่าใหม่ก้านควบคุมได้ในแนวนตา ก้านควบคุมสามารถถอดออกและเก็บได้ง่าย
6. พอร์ต USB-C ใช้ในการชาร์จและเชื่อมต่อรีโมทคอนโทรลกับคอมพิวเตอร์
7. ช่องเก็บก้านควบคุม สำหรับเก็บก้านควบคุม
8. ปุ่ม Flight Pause/RTH (ปุ่มหยุดบินชั่วคราว/ปุ่มบินกลับจุดเดิม) กดหนึ่งครั้งเพื่อเบรกโดรนและส่งสัญญาณกลับบ้านที่ (เฉพาะเมื่อ GPS หรือระบบการจับภาพวัดถูกด้านล่างใช้งานได้) กดค้างไว้เพื่อเริ่มใช้งาน RTH โดยจะนำบินกลับมาจังหวะ Home Point (จุดเดิมเดิม) ล่าสุดที่บินที่ก้าว กดอีกครั้งเพื่อยกเลิก RTH
9. Gimbal Dial (ปุ่มควบคุมกิมบอล) สำหรับควบคุมความแม่นยำของกล้อง
10. เบล้อนเพิ่มลดการบิน ลําดับระหว่างโหมด Normal, Sport และ Manual โดยค่าเริ่มต้นและต้องเปลี่ยนให้ใช้งานในแนวนตา
11. C2 Switch (ปุ่มตั้งค่าได้) ฟังก์ชันของสวิตซ์นี้สามารถปรับเปลี่ยนได้ในแนวนตา ตามค่าเริ่มต้นให้สับสวิตซ์เพื่อตั้งคุณค่ากิมบอลและปรับขั้นลง
12. START/STOP ปุ่มเริ่มต้น/หยุด
13. ไฟ LED แสดงสถานะ ไฟ LED แสดงสถานะของรีโมทคอนโทรล
14. ช่องเสียบสายชาร์จ ช่องเสียบสายชาร์จสำหรับชาร์จแบตเตอรี่

12. ปุ่มเริ่ม/หยุด
เมื่อใช้โหมด Sport ให้กดหนึ่งครั้งเพื่อเปิดหรือปิดระบบควบคุมความเร็วคงที่ เมื่อใช้โหมด Manual กดสองครั้งเพื่อสตาร์ทหรือหยุดมอเตอร์
เมื่อใช้โหมด Normal หรือ Sport ให้กดหนึ่งครั้งเพื่อยกเลิก Low Battery RTH เมื่อการนับถอยหลังปรากฏขึ้นในแนวตา
13. Shutter/Record Button (ปุ่มชัตเตอร์/บันทึก)
กดหนึ่งครั้งเพื่อถ่ายภาพ หรือเริ่ม/หยุดการบันทึกวิดีโอ กดตัวang เพื่อเปลี่ยนโหมดระหว่างภาพนิ่งและวิดีโอ
14. เสาอากาศ
ถ่ายทอดสัญญาณไร้สายควบคุมโดรน



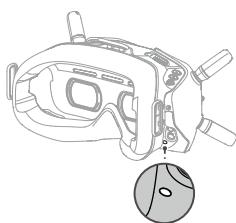
15. F1 สกรูปรับแรงด้านก้านควบคุมขวา (แนวตั้ง)
ขันสกรูตามเข็มนาฬิกาเพื่อเพิ่มแรงด้านแนวตั้งของก้านควบคุมที่เกี่ยวข้อง คลายสกรูเพื่อลดแรงด้านในแนวตั้ง
16. F2 สกรูปรับศูนย์กลางก้านควบคุมขวา (แนวตั้ง)
ขันสกรูตามเข็มนาฬิกาเพื่อปิดใช้งานการปรับศูนย์กลางแนวตั้งของก้านควบคุมที่เกี่ยวข้อง คลายสกรูเพื่อเปิดใช้งานการปรับศูนย์กลางในแนวตั้ง
17. F1 สกรูปรับแรงด้านก้านควบคุมซ้าย (แนวตั้ง)
ขันสกรูตามเข็มนาฬิกาเพื่อเพิ่มแรงด้านแนวตั้งของก้านควบคุมที่เกี่ยวข้อง คลายสกรูเพื่อลดแรงด้านในแนวตั้ง
18. F2 สกรูปรับศูนย์กลางก้านควบคุมซ้าย (แนวตั้ง)
ขันสกรูตามเข็มนาฬิกาเพื่อปิดใช้งานการปรับศูนย์กลางแนวตั้งของก้านควบคุมที่เกี่ยวข้อง คลายสกรูเพื่อเปิดใช้งานการปรับศูนย์กลางในแนวตั้ง

การเชื่อมโยง

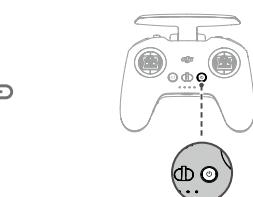
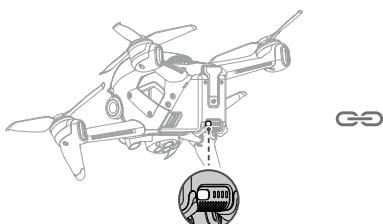
อุปกรณ์ทั้งหมดมีการเชื่อมโยงกันมาแล้วก่อนการจัดส่ง การเชื่อมโยงนั้นจะเป็นต้องทำเมื่อใช้รีโมทคอนโทรลในครั้งแรกเท่านั้น ท่าตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อเชื่อมโยงได้ครบ รวดเร็วและรีโมทคอนโทรล:



1. เปิดเครื่องไดรvn แวนดา และรีโมทคอนโทรล
2. กดปุ่ม **L1K** (เชื่อมโยง) บนแวนดา แวนดาจะเริ่มส่งเสียงบีบอย่างต่อเนื่อง
3. กดปุ่มเปิดปิดของไดรvn ค้างไว้จนกระพริบไฟ LED และจะตบแบบเดียวกับรีโมทรับตามลำดับ



4. ไฟ LED และจะตบแบบเดียวกับไฟ LED บนจะนี่และแสดงระดับแบบเดียวกับไฟ LED บนรีโมทคอนโทรล เมื่อเชื่อมโยงสำเร็จและการแสดงวิดีโอยังคงปกติ
5. กดปุ่มเปิดปิดของไดรvn ค้างไว้จนกระพริบไฟ LED และจะตบแบบเดียวกับรีโมทรับตามลำดับ
6. กดปุ่มเปิดปิดของรีโมทคอนโทรลค้างไว้จนกว่าจะส่งเสียงบีบอย่างต่อเนื่องและไฟ LED และจะตบแบบเดียวกับรีโมทรับตามลำดับ



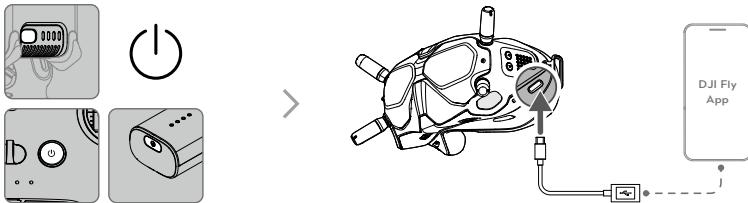
7. รีโมทคอนโทรลจะหยุดส่งเสียงบีบเมื่อเชื่อมโยงสำเร็จและไฟ LED บ่งชี้จะตบแบบเตือนทั้งคู่จะติดค้างและแสดงจะตบแบบเตือนว่า

 ตรวจสอบให้แน่ใจว่ารีโมทคอนโทรลอยู่ในระยะ 0.5 เมตรกับโดรนระหว่างการเชื่อมโยง

 โดรนจะต้องเชื่อมโยงกับแบตเตอรี่ก่อนรีโมทคอนโทรล

การเปิดใช้งาน

ต้องเปิดใช้งาน DJI FPV ก่อนใช้งานเป็นครั้งแรก หลังจากเปิดเครื่องโดรน wanita และรีโมทคอนโทรล ให้ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์ทั้งหมดเชื่อมโยงกันแล้ว เชื่อมต่อพอร์ต USB-C ของ wanita ไปยังอุปกรณ์ที่ต้องการเชื่อมต่อ อุปกรณ์ที่ต้องการเชื่อมต่อต้องเปิดใช้งานในรายละเอียดใช้งานต่อไปนี้



 กดปุ่มเปิด/ปิดหน้าจอครั้งแล้วครั้งต่อๆ กัน เพื่อเปิดหรือปิดเครื่อง

โดรน

DJI FPV มีระบบควบคุมการบิน กิมบลอลและกล้อง ระบบส่งสัญญาณวิดีโอ ระบบจับภาพวัดอุณหภูมิ ระบบขับเคลื่อน และแบตเตอรี่ที่รองรับน้ำหนัก

โหมดการบิน

DJI FPV มีโหมดการบินสามรูปแบบ รวมถึงโหมดการบินแบบที่ล็อก ซึ่งได้รับจะมีการปรับเปลี่ยนไปตามสถานการณ์ สามารถเปลี่ยนโหมดการบินได้โดยใช้สวิตช์หรือด้ามจับบินที่อยู่บนเครื่องที่ด้านขวา

Normal Mode (โหมดปกติ): โดรนจะใช้ GPS และระบบจับภาพวัดอุณหภูมิ ด้านหลังและด้านล่าง และระบบเซ็นเซอร์อินฟราเรดเพื่อระบุตำแหน่งเด่นของแหล่งความร้อน เมื่อสัญญาณ GPS และ โดรนจะใช้ GPS เพื่อหาเดินทางนั่งลงแล้วใช้ระบบจับภาพวัดอุณหภูมิ ด้านล่าง เพื่อระบุตำแหน่งและรักษาตำแหน่งเดิมเมื่อสภาวะแวดล้อมเปลี่ยนแปลง เมื่อระบบจับภาพวัดอุณหภูมิ ด้านล่างเป็นไปได้จากน้ำและสภาพแวดล้อมมีแสงเพียงพอ มุมการบินที่ความสูงเดิมที่จะอยู่ที่ 25° และความเร็วสูงสุดในการบินอยู่ที่ 15 เมตร/วินาที

Sport Mode (โหมดที่ 2): ในโหมดนี้ GPS และระบบจับภาพวัดอุณหภูมิ ด้านล่างใน Sport Mode การตอบรับของโดรนจะมีการปรับเพื่อความคล่องตัวและทำความเร็วเพื่อให้ตอบสนองกับการบินที่ต้องการ ความเร็วสูงสุดคือ 10 เมตร/วินาที ระยะห่างที่ ระดับการบินเพิ่มระดับการบินสูงสุดคือ 15 เมตร/วินาที และระดับการลดระดับการบินสูงสุดคือ 10 เมตร/วินาที

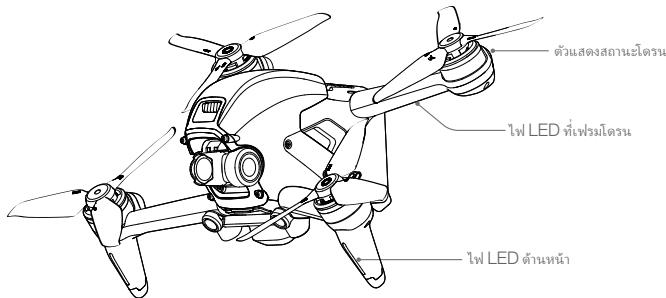
โหมด Manual: โหมดควบคุมโดยตรงคลาสสิก FPV พร้อมความคล่องตัวสูงสุดซึ่งสามารถใช้สำหรับการแข่งและการบินแบบฟรีสไตล์ในโหมด Manual ฝึกหัดช่วงเวลาหรือการบินทั้งหมด เช่น ระบบป้องกันการล้มเหลวหรือไม่ตัดสูญเสียสัญญาณ GPS ตอน หรือเข้ามาในพื้นที่ที่ไม่มีสัญญาณระบบนำทาง โดรนจะไม่สามารถบินได้หากไม่ได้อ่านรหัสได้ ซึ่งจะเพิ่มความเรี่ยงต่ออันตรายจากการบิน ในช่วงเวลาหนึ่ง โดรนจะใช้รับสัญญาณทางสากลและล็อกไว้ในจุดเดียว ปัจจัยของสภาวะแวดล้อม เช่น อุณหภูมิจะส่งผลให้เกิดการเปลี่ยนทิศตามแนวโน้มที่อาจลังเลให้เกิดอันตรายได้โดยเฉพาะเมื่อบินในพื้นที่จำกัด



- เมื่อใช้โหมด Manual ให้เลื่อนก้านควบคุมหรือที่ด้านขวาให้ไปสู่ปุ่มที่ใช้งานและเมื่อสัญญาณ GPS ออก หรือเข้ามาในพื้นที่ที่ไม่มีสัญญาณระบบนำทาง โดรนจะไม่สามารถบินได้หากไม่ได้อ่านรหัสได้ นั่นบันทึกไว้ในโหมดนี้ที่มีประสบการณ์ท่านนั้นที่ควรใช้โหมด Manual หากไม่ได้ควบคุมในโหมดนี้อย่างเหมาะสมก็เป็นความเสี่ยงด้านความปลอดภัยและอาจทำให้โดรนตกได้
- โหมด Manual ถูกปิดใช้งานโดยค่าเริ่มต้น ตรวจสอบในแนบไฟล์วิธีตั้งค่าเป็นโหมด Manual ที่แนะนำ ก่อนจะเปลี่ยน เป็นโหมด Manual หากไม่ได้ตั้งสวิตช์เป็นโหมด Manual ที่แนะนำ โดรนจะคงอยู่ในโหมด Normal หรือ Sport ไปที่ Settings, Control, Remote Control จากนั้น Button Customization และตั้งค่า Custom Mode เป็นโหมด Manual
- ก่อนใช้โหมด Manual ขอแนะนำให้ปรับสกอร์ที่ด้านหลังของก้านควบคุมเพื่อไม่ให้ก้านควบคุมกลับไปอยู่ด้านหลัง และการบินในโหมดโดยใช้ DJI Virtual Flight
- เมื่อใช้โหมด Manual เป็นครั้งแรก แต่แห่งสูงสุดของโดยรับจะถูกจำกัด หลังจากที่ถูกคุ้นเคยกับการบินในโหมด Manual แล้วคุณสามารถปิดการจั่งกัดแห่งสูงสุดในแนบตาได้ไปที่ Settings, Control, Remote Control, RC Exp จากนั้นเลือก M Mode Attitude Limit
- อัตราความเร็วสูงสุดและระยะห่างในการเบรคของโดยรับจะเพิ่มขึ้นอย่างมากใน Sport mode ระยะห่างในการเบรคต่ำที่สุด 30 เมตรต่ออูฐในสภาวะแวดล้อมที่ไม่มีลม
- ความเร็วจะเพิ่มขึ้นอย่างมากใน Sport mode ระยะห่างในการเบรคต่ำที่สุด 10 เมตรต่ออูฐในสภาวะแวดล้อมที่ไม่มีลม
- การตอบสนองของโดยรับจะเพิ่มขึ้นอย่างมากใน Sport mode ซึ่งหมายความว่าคุณขับก้านควบคุมเล็กน้อยบนเครื่องที่ด้านขวา ก็จะทำให้โดยรับเคลื่อนที่ไปได้ไกลมาก ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณเมื่อพื้นที่เพียงพอในการบิน

ตัวแสดงสถานะโดรน

DJI FPV มีไฟ LED ด้านหน้าและไฟแสดงสถานะโดรน



ไฟ LED ด้านหน้าแสดงทิศทางของโดรนและไฟ LED เพื่อเตือนให้สัมภารต์แต่ง เสื่อโต้ตอบเป็นเวลาก่อไฟ LED จะเปลี่ยนเป็นสีน้ำเงิน ค้าง สีและรูปแบบการส่องแสงของไฟ LED ด้านหน้าและไฟ LED ที่เพรมโดยสารจะปรับเปลี่ยนไปตามเวลา

ตัวแสดงสถานะโดยรุ่นของสถานะระบบควบคุมการบินของโดรน โปรดดูที่ตารางด้านล่างเพื่อทราบข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับตัวแสดงสถานะโดยรุ่น

ลักษณะของตัวแสดงสถานะโดยรุ่น

สภาวะปกติ

	ไฟกะพริบเป็นสีแดง เเหลือง และเขียวสลับกัน	เปิดเครื่องและทำการทดสอบการวิเคราะห์ตัวเองของโดรน
	กะพริบสีม่วงช้าๆ	กำลังคุณเครื่อง
	กะพริบเป็นสีเขียวช้าๆ	เปิดใช้งาน GPS
	กะพริบเป็นสีเขียวสองครั้งช้าๆ	เปิดใช้งานระบบจับภาพวัดอุตสาหกรรมและด้านล่าง
	กะพริบเป็นสีเหลืองช้าๆ	ปิดใช้งานระบบ GPS และระบบจับภาพวัดอุตสาหกรรมและด้านล่าง
	กะพริบเป็นสีเขียวเร็วๆ	กำลังเบรค

สภาวะสัญญาณเตือน

	กะพริบเป็นสีเหลืองเร็วๆ	สัญญาณจากรีโมทคอนโทรลขาดหาย
	กะพริบเป็นสีแดงช้าๆ	แบตอ่อน
	กะพริบเป็นสีแดงเร็วๆ	แบตเตอรี่ใกล้หมด
	กะพริบเป็นสีแดง	IMU ผิดพลาด
	สีแดงดัง	มีความคิดปกติร้ายแรง
	กะพริบสีแดงและสีเหลืองสลับกัน	ต้องมีการปรับเซ็ตใหม่

กลับจุดขึ้นบิน

ฟังก์ชัน Return to Home (RTH) คือการนำโดรนกลับมาที่จุดขึ้นบินที่บินที่กีตัวกลับสู่จุดและลงจอดเมื่อสัญญาณ GPS แรงพอ มี RTH อยู่ สามประเภท: Smart RTH, Low Battery RTH (RTH แบบแบนด์เตอร์ต์) และ Failsafe RTH (RTH แบบสูญเสียการเชื่อมต่อ) หากได้รับคำสั่งที่ก่อจุดขึ้นบินได้สำเร็จและสัญญาณ GPS แรง RTH จะทำงานเมื่อ Smart RTH เริ่มการทำงาน หรือแบนด์เตอร์ได้รับสัญญาณการส่งวิดีโอหายไป

รายการ	GPS	รายละเอียด
จุดขึ้นบิน		จุดขึ้นบินที่เป็นค่าร่วมทั้งหมดของจุดกลับบ้าน GPS อ่านแรงหรือปานกลาง (เมื่อโอลิคอน เป็นสีขาว) ตัวแสตนด์สถานะได้รับน้ำมันไฟสีเขียวจากพริบเงา ๆ และมีข้อความขึ้นที่แนวน้ำเพื่อชี้แจงว่าจุดขึ้นบินนี้มีการบันทึกไว้แล้วหรือยังแล้ว

Smart RTH

ถ้าสัญญาณ GPS ไม่พอ สามารถเลือกใช้ Smart RTH เพื่อนำโดรนกลับมาที่จุดขึ้นบินได้ เมื่อใช้งาน Smart RTH ให้พัฒนาเทคโนโลยี DJI Fly หรือการกดค้างที่ปุ่ม RTH บนรีโมทคอนโทรล ออกจาก Smart RTH ได้ยกต่ำปุ่ม RTH

Low Battery RTH

เมื่อระดับแบตเตอรี่ต่ำลงหรือได้รับคำสั่งให้บินไปแล้วไม่มีพลังงานเพียงพอที่จะบินกลับมาที่จุดขึ้นบิน ให้นำโดรนลงจอดโดยเร็วที่สุด ฝีมือนักโดรนจะตามใจแบนด์เตอร์หรือ ซึ่งจะส่งผลให้ได้รับความเสียหายและเกิดอันตรายอื่น ๆ ได้

เพื่อหลีกเลี่ยงอันตรายที่ไม่เจ้าเป็น เนื่องจากแบนด์เตอร์ร่องเพียงพอ DJI FPV จะตรวจสอบอย่างชาญฉลาดว่าระดับแบตเตอร์ยี่ห้อที่จะบินกลับจุดขึ้นบินจากตำแหน่งปัจจุบันได้หรือไม่ Low Battery RTH จะรีบขึ้นที่แบนด์เตอร์อ่อนกว่าปกติและลงในจุดที่การบินกลับอย่างปลอดภัยของโดรนอาจเกิดขึ้นได้

ผู้ใช้โดรนสามารถยกเลิก RTH ได้โดยการกดปุ่ม RTH บนรีโมทคอนโทรล ถ้ามีการยกเลิก RTH แล้วตามมาด้วยการเตือนจะต้องรีบตัดแบตเตอร์ยี่ห้ออ่อนที่ได้รับจัดเรียงจากมือเพียงพอให้ได้รับการบันทึกไว้ก่อนหน้าได้

โดรนจะลงจอดโดยอัตโนมัติ หากระดับแบนด์เตอร์ร่องปัจจุบันนี้ให้พลังงานกับโดรนนานพอในการลดระดับลงจากความสูงปัจจุบัน การลงจอดอัตโนมัติไม่สามารถยกเลิกได้ แต่จะหันไปใช้รีโมทคอนโทรลเพื่อบริหารเปลี่ยนทิศทางของโดรนระหว่างการลงจอดได้

 หมายเหตุเมื่อ降รับ Low Battery RTH หากคีบ้าเดื่อนปีกภายนอกและบินต่ำกว่า แบตเตอร์ร่องแรงงานเพียงพอที่จะกลับไปยังจุดขึ้นบินท่านนี้ ผู้ใช้จะต้องทำให้เครื่องบินบินไปยังจุดขึ้นบินที่ดีที่สุดเท่านั้น

Failsafe RTH (RTH แบบสูญเสียการเชื่อมต่อ)

ถ้าจุดขึ้นบินมีการบันทึกไว้แต่ไม่ได้รับสัญญาณและเข้มที่คำทำงานปกติ Failsafe RTH จะทำงานโดยอัตโนมัติหลังจากสัญญาณของรีโมทคอนโทรลหายไปนานกว่า 3.5 วินาที

ได้รับสัญญาณรีโมทคอนโทรลกลับคืนมาใหม่ระหว่างอยู่ในโหมด Failsafe RTH ได้รับสัญญาณรีโมทคอนโทรล Straight Line RTH หากสัญญาณรีโมทคอนโทรลกลับคืนมาใหม่ในระหว่างอยู่ในโหมด Failsafe RTH

สามารถเปลี่ยนแปลงการตอบสนองของไดร์เวอร์สัญญาณสูญหายได้ที่แนวต่ำ ไดร์เวอร์สัญญาณของ Failsafe RTH หากในกรณีตั้งค่ามีการเลือกให้ลองอุดหรือบันอายกับที่

สถานการณ์ RTH อื่น ๆ

หากสัญญาณวิดีโอขาดหายระหว่างการบิน ขนาดที่รีโมทคอนโทรลยังคงควบคุมการเคลื่อนไหวของไดร์เวอร์ จะมีข้อความแจ้งที่แนวต่ำและเริ่มเข้าโหมด RTH

RTH (Straight Line)

- มีการบันทึกจุดขึ้นบินไว้เรียบร้อยแล้ว
- RTH เริ่มทำงาน
- หากโดรนอยู่ห่างจากจุดขึ้นบินมากกว่า 5 เมตร เมื่อเริ่ม RTH โดรนจะลงจอดทันที หากโดรนอยู่ห่างจากจุดขึ้นบินมากกว่า 5 เมตรและน้อยกว่า 50 เมตร เมื่อเริ่มขึ้นตอน RTH โดรนจะบันเก็บจุดขึ้นบินด้วยความเร็วแนวราบสูงสุด 3 เมตร/วินาที หากโดรนอยู่ห่างจากจุดขึ้นบินมากกว่า 50 เมตรเมื่อ RTH เริ่มต้น โดรนจะบันเก็บจุดขึ้นบินด้วยความเร็วแนวราบ 13.5 เมตร/วินาที หากความสูงของ RTH ต่ำกว่าความสูงปัจจุบันในระดับความสูงปัจจุบันในระดับความสูงปัจจุบัน
- หลังจากถึงจุดขึ้นบิน โดรนจะลงจอดและมอเตอร์จะหยุดทำงาน

หลักเลี้ยงสิ่งกีดขวางระหว่างRTH

- โดรนจะเบรก เมื่อมีการตรวจจับสิ่งกีดขวางจากด้านหน้า และบินเข้าไปสู่ระยะปลอดภัย หลังจากบินเข้าไปอีก 5 เมตร โดรนจะบินต่อไปข้างหน้า
- โดรนจะเบรก เมื่อมีการตรวจจับสิ่งกีดขวางจากด้านล่างและจะบินยกกระดับจนกระหั่งเมื่อมีการตรวจจับสิ่งกีดขวางอีก ก่อนจะบินต่อไปข้างหน้า

- ⚠️**
- ระหว่าง RTH โดรนไม่สามารถรับรู้สิ่งสิ่งกีดขวางทางด้านข้าง ด้านหลังหรือจากด้านบน
 - ถ้าหากระบบจับภาพตัดด้านหน้าและด้านหลังไม่สามารถใช้การได้ โดรนจะไม่สามารถหลีกเลี่ยงภัยได้
 - หากสัญญาณ GPS อ่อนหรือไม่มีสัญญาณ โดรนจะไม่สามารถบินกลับไปปัจจุบันบินได้ หากสัญญาณ GPS อ่อนหรือไม่มีสัญญาณหลังจากที่มีการกรวยตู้น้ำให้เข้ามาใหม่ RTH โดรนจะบินอยู่กับที่ระยะห่างนี้ก่อนจะลงจอด
 - ก่อนบินนั้นแต่ครั้ง สิ่งสำคัญคือต้องเข้าไปที่ Settings และ Safety ที่ແນວตัวและตั้งค่าระดับความสูง RTH ที่เหมาะสม
 - ระหว่างอุปกรณ์ใหม่ RTH หากไดรอนกำลังบินไปข้างหน้าและสัญญาณรีโมทคอนโทรลเลิฟบกติ ผู้ใช้สามารถใช้รีโมทคอนโทรลเพื่อควบคุมความเร็วของไดรอนได้ แต่ไม่สามารถควบคุมทิศทางหรือบินไปทางซ้ายหรือขวาได้ ทิศทางและตำแหน่งแนวราบท่องเที่ยวนี้ก็จะถูกกำหนดโดยไดรอนสามารถควบคุมได้เมื่อไดรอนลดระดับลง เมื่อไดรอนบินเข้าหรือบินไปข้างหน้า ผู้ใช้สามารถดันก้านควบคุมไปในทิศทางที่ต้องการ กันข้างหน้าเพื่อออกจากการบิน
 - GEO zones จะวิ่งผลต่อฟังก์ชัน RTH ถ้าไดรอนบินเข้าไปปัจจุบัน GEO zone โดรนจะพยายามตัวอยู่กับที่ หากบินเข้าไปในพื้นที่ควบคุม การบิน ระหว่างการบินกับจุดขึ้นบิน
 - เมื่อความเร็วลดลงเกินไป โดรนอาจจอดไม่สามารถบันเก็บจุดขึ้นบินได้ บินอ่อนโยนจะช่วยลดความเสี่ยง

Landing Protection (การสแกนพื้นเดินก่อนลงจอด)

การสแกนพื้นเดินก่อนลงจอดจะเปิดใช้เมื่ออยู่ในโหมด Smart RTH

- ใช้วิธีการสแกนพื้นเดินก่อนลงจอด โดรนจะตรวจสอบอัตโนมัติและลงจอดบนจุดที่เหมาะสม
- หากตรวจสอบพื้นเดินแล้วว่าไม่เหมาะสมในภาระสมในภาระสมในการลงจอด โดรนจะบินอยู่กับที่และรอค่าล็อกบินจากนักบิน
- ถ้าการสแกนพื้นเดินก่อนลงจอดสำเร็จไม่ได้ แวนต้าจะแสดงคำเตือนการลงจอด เมื่อไดรอนลดระดับลงต่ำกว่า 0.3 เมตร ดึงก้านควบคุมลงเพื่อลงจอด

- ⚠️** ระหว่างการลงจอดจะไม่สามารถใช้ระบบจับภาพตู้น้ำได้ กรุณาลงจอดไดรอนอย่างระมัดระวัง

Precision Landing (การลงจอดอย่างแม่นยำ)

โดรนจะมีการสแกนแบบอัตโนมัติและพยายามจะจับคู่ลักษณะของพื้นดินระหว่างอยู่ในโหมด RTH โดรนจะลงจอดเมื่อลักษณะภูมิประเทศที่บริเวณปัจจุบันตรงกับลักษณะภูมิประเทศของจุดเดิมที่บันทึกไว้แล้ว จะมีคำเตือนในหน้าจอว่า “จุดเดิมถูกจับคู่แล้ว”



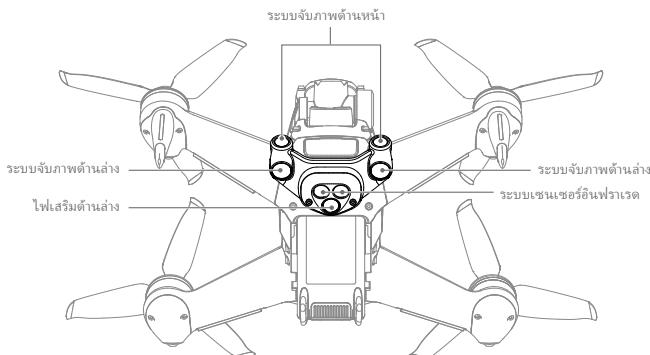
- การสแกนพื้นดินก่อนลงจอดจะเป็น Precision Landing (การลงจอดอย่างแม่นยำ)
- ประสาทสัมผัสของภายนอกจะช่วยให้เราสามารถจับคู่พื้นดินได้แม่นยำ
- ก) จุดเดิมที่บันทึกไว้ตอนนี้เป็นแบบเดียวกันที่เราตั้งไว้
- ข) ช่วงห้าเมตรโดยบันทึกไว้เป็นแนวตรงอยู่ทางซ้าย 7 เมตร ก่อนที่จะบินเป็นแนววนเวียน
- ค) ลักษณะพื้นดินของจุดเดิมที่บันทึกไว้เป็นแนวหลังจากที่บันทึกไว้แล้ว
- ง) ลักษณะภูมิประเทศของจุดเดิมที่บันทึกไว้ด้วยความสามารถของเซ็นเซอร์
- จ) สภาพแวดล้อมที่ไม่ส่วนเกินไปหรือมีส่วนเกินไป
- การปฏิบัติต่อไปนี้จะทำให้ระหว่างการลงจอดอย่างแม่นยำ:
- ก) กดค้างแล้วควบคุมล็อปเพื่อเร่งความเร็วในการลงจอด
- ข) ดึงก้านควบคุมขึ้นหรือเลื่อนก้านควบคุมลง ฯ เพื่อยุทธการลงจอดอย่างแม่นยำ ระบบป้องกันการลงจอดถังคงทำงานอยู่ในขณะที่โดรนร่อนลงในแนวตั้ง

ระบบจับภาพติดตัวและระบบเซ็นเซอร์อินฟราเรด

DJI FPV มีทั้งระบบเซ็นเซอร์อินฟราเรดและระบบจับภาพติดตัวที่หน้า ด้านหลัง และด้านล่าง

ระบบจับภาพติดตัวที่หน้าและด้านล่างประกอบไปด้วยกล้องด้านละสองตัว และระบบเซ็นเซอร์อินฟราเรดมีกล้อง 3 ตัวที่แบบอินฟราเรด ส่องตัว

ระบบจับภาพติดตัวที่หน้าและด้านล่างประกอบไปด้วยกล้องด้านละสองตัว และระบบเซ็นเซอร์อินฟราเรดมีกล้อง 3 ตัวที่แบบอินฟราเรด ส่องตัว



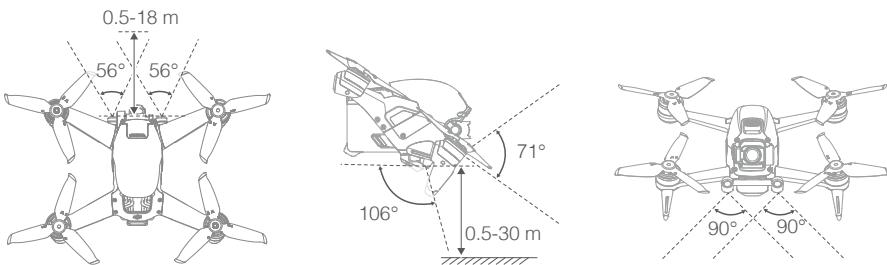
ระยะการตรวจจับ

ระบบจับภาพด้านหน้า

ระบบจับภาพวัดอุปสรรคด้านหน้า มีระยะการตรวจจับ 0.5 ถึง 18 เมตร FOV แนวตั้ง 56° และ FOV แนวตั้ง 71°

ระบบจับภาพด้านล่าง

ระบบจับภาพวัดอุปสรรคด้านล่างที่ได้ติดตั้งไว้ใต้ห้องเครื่อง สามารถตรวจจับความสูง 0.5 ถึง 15 เมตร และระยะทางที่ใช้งานได้ต่ำสุดในช่วง 0.5 ถึง 30 เมตร FOV ทางด้านหน้าและด้านหลังคือ 106° และทางขวาและซ้าย 90°



การตั้งค่ากล้องของระบบจับภาพวัดอุปสรรค

การตั้งค่าอัตโนมัติ

กล้องระบบจับภาพวัดอุปสรรคที่ติดตั้งบนตัวโดรนมีการปรับเทียบมาแล้วก่อนการจัดส่ง หากกล้องของระบบจับภาพวัดอุปสรรคไม่มีการตรวจพบสิ่งผิดปกติได้ในระยะเวลาที่กำหนด จึงจะคำนึงถึงความแม่นยำของภาพที่ได้

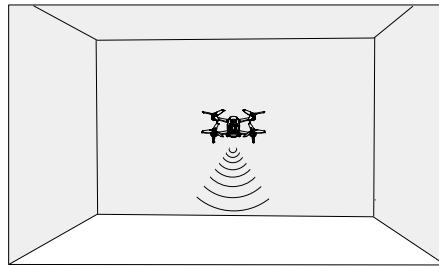
การตั้งค่าแบบด่วนช์

ถ้าผู้ใช้งานมีความต้องการตั้งค่าอัตโนมัติแล้วจะจะคำเตือนป่าวก្ញីនៅក្នុងหน้าจอ ไม่จำเป็นต้องดำเนินการใด ๆ เพิ่มเติมเพื่อแก้ไขปัญหา



ใช้ระบบจับภาพวัตถุ

ระบบจับภาพวัตถุด้านล่างจะเปิดใช้งาน ถ้าหากพื้นดินเรียบและมีแสงเพียงพอ ระบบจับภาพวัตถุด้านล่างทำงานได้ดีที่สุด เมื่อโดรนอยู่ที่ระดับความสูง 0.5 - 15 เมตร ถ้าระดับความสูงของโดรนเกิน 15 เมตร ระบบจับภาพวัตถุอาจจะได้รับผลกระทบ ดังนั้นต้องใช้ความระมัดระวังเป็นพิเศษ



ทำงานขั้นตอนด้านล่างนี้เพื่อใช้ระบบจับภาพวัตถุด้านล่าง

- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าโดรนอยู่ใน模式 Normal เปิดเครื่องโดรน
- หลังจากโดรนบินขึ้นไปแล้วก็จะบินอยู่บนที่ไฟแสดงสถานะโดรนจะเป็นไฟสีเขียวสองครั้งที่ไฟฟ้าโดรนด้านหลัง หมายถึงระบบจับภาพวัตถุด้านล่างกำลังทำงาน

ถ้าโดรนอยู่ใน模式 Normal และแนบตามเปิดใช้ mode Obstacle Slowing ระบบจับภาพวัตถุด้านหน้าและด้านหลังจะเปิดใช้งาน แต่ในเมื่อมีการกดปุ่มเปิดคืออิฐ ระบบจับภาพวัตถุด้านหน้าช่วยให้ลดความเร็วลงอย่างมากเมื่อตัวรถจบสิ่งกีดขวาง ระบบจับภาพวัตถุด้านหน้าทำงานได้ดีที่สุดเมื่อมีแสงสว่างเพียงพอและพบสิ่งกีดขวางที่มีลักษณะเฉพาะอย่างเช่นห้องหรือมีลักษณะเป็นพื้นผิว ผู้ใช้ต้องควบคุมได้รับกิโนรระยะที่เหมาะสม เพื่อสำหรับแรงนิ่งอย่าง



- ใช้กับสภาพแวดล้อมในการบิน ระบบจับภาพวัตถุด้านหน้าและด้านล่างและระบบเซ็นเซอร์อินฟราเรดทำงานภายใต้เงื่อนไขที่จำกัดเท่านั้นและไม่สามารถแทนที่การควบคุมและการตัดสินใจของมนุษย์ได้ ในระหว่างการบินไม่ใช่กับสภาพแวดล้อมโดยรวมและคำเตือนที่แนะนำ รับผิดชอบและรักษาการควบคุมโดยรอดด้วยเวลา
- โดรนเมื่อเพดานบินสูงสุด 30 เมตรเมื่อใช้ระบบจับภาพในสภาพแวดล้อมแบบเปิดโล่งและพื้นที่กว้าง ช่วงความสูงของตัวแท่นนี้ ต้องสูดของระบบจับภาพถือ 0.5 - 15 ม. ประสิทธิภาพการระบุตำแหน่งการจับภาพอาจลดลงเมื่อยืนกึ่งจากระยะนี้ บินอย่างระมัดระวัง
- แนะนำสถานการณ์ด้านล่างมาตั้งแต่บินไปแล้ว ปีกหรืออ้อตโนมัติ์ที่ใน模式 Auto เมื่อส่งสัญญาณไปเพียงพอ ไฟเสิร์ฟด้านล่างจะเปิดใช้งานโดยอัตโนมัติ ในช่วงเวลาที่ประสิทธิภาพการกำหนดตำแหน่งการจับภาพจะลดลง หากสัญญาณ GPS อ่อน ให้ระมัดระวังในการบิน
- เมื่อโดรนบินเหนือน้ำ ระบบจับภาพวัตถุด้านล่างอาจทำงานได้ไม่ดีเท่าที่ควร ดังนั้นเมื่อลงจอด โดรนอาจไม่สามารถหลบหลีกผิวน้ำด้านล่างได้อย่างเต็มที่ ขอแนะนำให้รักษาการควบคุมการบินตลอดเวลา ใช้คูลอนที่นิ่งอย่างสมเหตุสมผลตามสภาพแวดล้อมโดยรอบและหลีกเลี่ยงการพิงพาราบันจับภาพวัตถุด้านล่าง
- โปรดทราบว่าเมื่อได้รับบินเริ่มเป้าจ้าที่ให้ระบบจับภาพวัตถุด้านหน้าและด้านล่างและระบบเซ็นเซอร์อินฟราเรดทำงานได้ดีเท่าคราวเดียว
- ระบบจับภาพวัตถุด้านล่างจะทำงานได้ไม่ดีเท่าที่ควรในสถานการณ์ดังต่อไปนี้ ขอให้ควบคุมโดยอย่างระมัดระวัง
 - ก) บินเหนือน้ำพื้นผิวน้ำที่เป็นสีเดียว (เช่น สีดำล้วน สีขาวล้วน สีเขียวล้วน)
 - ข) บินเหนือน้ำพื้นผิวน้ำที่สีของน้ำและของช่องมาก
 - ค) บินเหนือน้ำพื้นผิวน้ำหรือพื้นที่ที่ไม่เรียบและลึก
 - ง) บินเหนือน้ำพื้นผิวน้ำหรือพื้นที่ที่เคลื่อนที่

- ⚠️**
- จ) บินในพื้นที่ที่แสงส่องสว่างส่องทางเดียวหรือส่องทางเดียวต่อสักนานมาก
 - ฉ) บินเหนือพื้นผิวที่มีสีดันทก (< 10 lux) หรือสว่างมาก (> 40,000 lux)
 - ช) บินเหนือพื้นผิวที่สีทึบห้องอย่างมากหรือพื้นผิวที่ซึมซับแสงอินฟราเรด (เช่น กระเจง)
 - ช) บินเหนือพื้นผิวที่มีลักษณะของพื้นผิวที่เหมือนกันซ้ำไปซ้ำมา (เช่น กระเบื้องที่มีลวดลายเดียวกัน)
 - ญ) บินเหนือสิ่งกีดขวางที่มีพื้นผิวเล็ก ๆ (เช่น กิ่งไม้)
 - กรุณารอแล้วให้เซ็นเซอร์สัมภาระตกลงสู่เสื่อม ห้ามตัดแบล็คเซนเซอร์ ห้ามใช้เครื่องในส่วนภายนอกห้องที่มีฝุ่นมากหรือมีความชื้นสูง ห้ามน้ำสกปรกที่ดักขาวงบนเซ็นเซอร์อินฟราเรด
 - หากโดรนเมื่อส่วนเกี่ยวข้องกับการชนกัน กล้องจะต้องได้รับการปรับเทียบ หากได้รับข้อความแจ้งในแนวตานี้ให้ทำการปรับเทียบกล้อง
 - ห้ามบินในวันที่ฝนตก มีหมอกหนาหรือหัตคนวิสัยไม่ชัดเจน
 - ตรวจสอบสิ่งต่อไปนี้ก่อนขึ้นบินทุกครั้ง:
 - ก) ตรวจสอบว่าไม่มีสิ่งติดเก็งร์หรือสิ่งกีดขวางที่นี่ได้ติดบนระบบเซ็นเซอร์อินฟราเรดหรือระบบจับภาพวัดถูก
 - ข) ถ้ามีสิ่งสกปรกปน ฝุ่น หรือน้ำ ติดบนระบบเซ็นเซอร์อินฟราเรดหรือระบบจับภาพวัดถูก ให้เช็ดออกด้วยผ้าอันนุ่ม ห้ามใช้น้ำยาทำความสะอาดที่ผสมแอลกอฮอล์
 - ค) หากมีความเสี่ยงหายใจดีขึ้นกับกระจากของระบบเซ็นเซอร์อินฟราเรดและระบบจับภาพวัดถูก กรุณารอต่อฝ่ายดูแลลูกค้าของ DJI

ขั้นทึกรักษาความบิน

ข้อมูลการบิน รวมถึงการรับส่งข้อมูลทางไกล ข้อมูลสถานะโดยตรง และตัวแปลงอื่น ๆ มีการบันทึกอัตโนมัติไปที่ตัวเก็บข้อมูลภายในโดยตรง ข้อมูลสามารถเข้าถึงได้โดยใช้ DJI Assistant 2 (DJI FPV series)

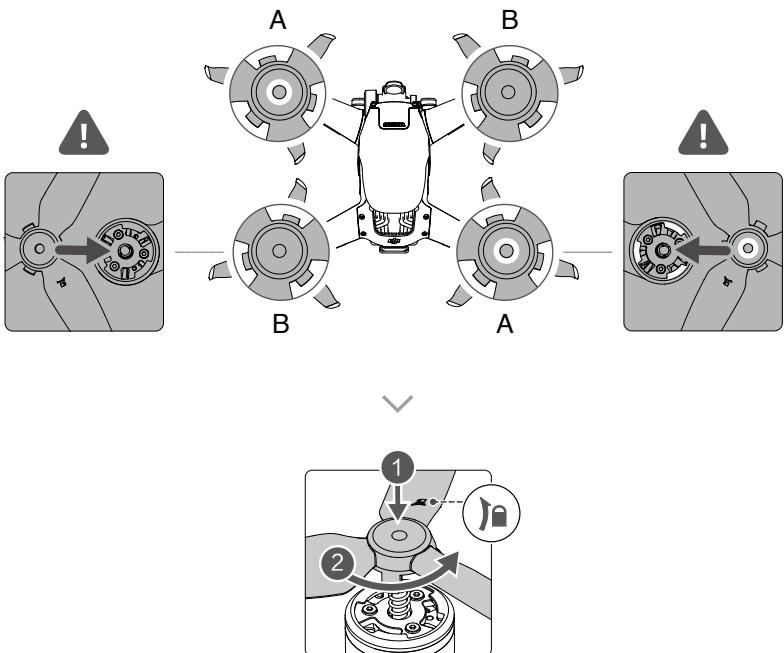
ใบพัด

ไฟฟ้าพัดแบบเสียงเบาของ DJI FPV อยู่สองแบบซึ่งออกแบบมาเพื่อให้พิเศษที่สุดในที่ศึกษาแต่ละตัวกัน เครื่องหมายใช้เพื่อแนะนำว่าควรใช้ใบพัดแบบไหนเพื่อติดกับมอเตอร์แบบไหน ตรวจสอบไปให้แน่ใจว่าจะซื้อพัดกับมอเตอร์ตรงกันตามค่าแนะนำแล้ว

ใบพัด	มีเครื่องหมาย	ไม่มีเครื่องหมาย
ภาพประกอบ		
ตำแหน่งติดใบพัด	ติดเข้ากับมอเตอร์ที่มีเครื่องหมาย	ติดเข้ากับมอเตอร์ที่ไม่มีเครื่องหมาย

การติดตั้งใบพัด

ติดตั้งใบพัดที่มีเครื่องหมายเข้ากับมอเตอร์ที่มีเครื่องหมาย และใบพัดที่ไม่มีเครื่องหมายเข้ากับมอเตอร์ที่ไม่มีเครื่องหมาย จับมอเตอร์ กดใบพัดลงแล้วหมุนไปตามทิศทางที่ระบุไว้บนใบพัด จนกว่าจะไม่ลื่นไถลออกเข้าที่



ถอดใบพัด

จับมอเตอร์ กดใบพัดลงและหมุนไปในทิศทางตรงกันข้ามกับใบพัดที่ทำเครื่องหมายไว้จังหวะๆ แล้วขึ้นมา



- ใบพัดมีความคม กรุณาระมัดระวังตัว
- ใช้เฉพาะใบพัดของ DJI อย่างเป็นทางการเท่านั้น ห้ามใช้ใบพัดต่างชนิดกัน
- หากล้าบี้นี้ให้ชี้ไปยังใบพัดแยกจากหาก
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าติดตั้งใบพัดอย่างถูกต้องก่อนบินทุกครั้ง
- ตรวจสอบให้แน่ใจก่อนการบินแต่ละครั้งว่าใบพัดทั้งหมดอยู่ในสภาพดี ห้ามใช้ใบพัดที่เก่า บิ่น หรือแตกหัก
- เพื่อหลีกเลี่ยงการบาดเจ็บ อย่าเข้าใกล้ใบพัดที่กำลังหมุนและมอเตอร์
- ถอดใบพัดออกเมื่อจัดเก็บ ห้ามบีบหรือบิดใบพัดระหว่างการขนส่งหรือการเก็บ
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่ามอเตอร์ที่ติดอยู่ยังแน่นหนาและหมุนอย่างราบรื่น ถ้ามอเตอร์ติดขัดและไม่สามารถหมุนได้อย่างอิสระ ให้จอดโดรนทันที
- ห้ามปั๊บแบตส่วนประภูบของมอเตอร์
- ห้ามแตะต้องหรือปล่อยให้เสื่อหรือว่างกายดูดสูบผสกนธ์มอเตอร์หลังการบิน เพราะมอเตอร์อาจร้อนมาก
- ห้ามปิดช่องระบายอากาศที่มีบนเตอร์เรลหรือที่ว้าดiron
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเสียง ESCs ปกติเมื่อเปิดเครื่อง

แบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะ

แบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะของ FPV เป็นแบตเตอรี่ความจุ 22.2 V, 2000 mAh ที่มีฟังก์ชันสมาร์ทชาร์จและ custody protection แบตเตอรี่

คุณลักษณะของแบตเตอรี่

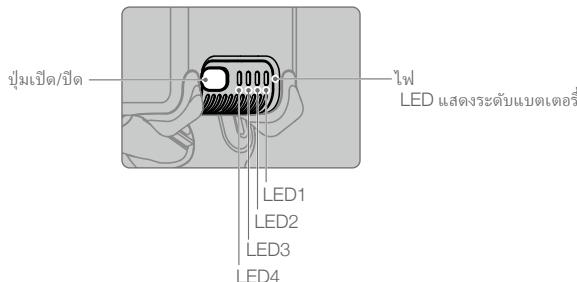
- การแสดงระดับแบตเตอรี่: ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่จะแสดงระดับแบตเตอรี่ปัจจุบัน
- ฟังก์ชันคายประจุอัตโนมัติ: เพื่อป้องกันไม่ให้แบตเตอรี่ร้อน เมื่อไม่มีการใช้งานหนึ่งวัน แบตเตอรี่จะคายประจุอัตโนมัติให้เหลือ 97% และเพิ่มอีกเมื่อการใช้งานหัววัน แบตเตอรี่จะคายประจุอัตโนมัติให้เหลือ 60% ขณะที่แบตเตอรี่กำลังคายประจุ เป็นปกติที่แบตเตอรี่อาจปล่อยความร้อนบนกล่องอุปกรณ์
- การชาร์จอย่างสุดคลู: ระหว่างการชาร์จ แรงดันไฟฟ้าในแบตเตอรี่จะสมดุลโดยอัตโนมัติ
- ป้องกันการชาร์จมากเกินไป: เมื่อชาร์จต้มแมว แบตเตอรี่จะหยุดชาร์จอัตโนมัติ
- แบตเตอรี่จะชาร์จเฉพาะเมื่ออุณหภูมิอยู่ระหว่าง 41°F ถึง 104°F (5°C ถึง 40°C) เท่านั้น เพื่อป้องกันความเสียหาย ระหว่างที่ชาร์จอยู่ การชาร์จจะหยุดโดยอัตโนมัติ หากอุณหภูมิของแบตเตอรี่เกิน 122°F (50°C)
- ป้องกันกระแสไฟฟ้าเกิน: เมื่อมีการตรวจสอบว่ามีกระแสไฟฟ้าเกิน แบตเตอรี่จะหยุดชาร์จ
- ป้องกันการคายประจุมากเกินไป: เมื่อแบตเตอรี่ไม่มีการใช้งาน จะเริ่มการคายประจุอัตโนมัติเพื่อป้องกันการคายประจุมากเกินไป เมื่อแบตเตอรี่มีการใช้งาน จะไม่สามารถใช้การชาร์จกันการคายประจุมากเกินไปได้
- ป้องกันไฟฟ้าลัดวงจร: หากมีการตรวจสอบว่าเกิดการลัดวงจร จะมีการตัดจากแหล่งจ่ายไฟ
- การป้องกันความเสียหายของแบตเตอรี่: wann ตรวจสอบข้อความต่อเนื่องเมื่อตรวจสอบแบตเตอรี่ที่เสียหาย
- โหมดพักการทำงาน: แบตเตอรี่จะดึงหลังจากไม่มีการใช้งาน 20 นาทีเพื่อประหยัดพลังงาน ถ้ารับแบตเตอรี่เหลืออยู่กว่า 10% หลังจากไม่ได้ใช้งานหากหัวชาร์จไม่ แบตเตอรี่จะชาร์จใหม่ แบตเตอรี่จะคายประจุโดยอัตโนมัติในโหมดพักการทำงาน การบอกระดับแบตเตอรี่จะไม่เรืองแสง ชาร์จแบตเตอรี่เพื่อกรีดทันทีเมื่อแบตเตอรี่ต้องการจากโหมดพักการทำงาน
- การส่งข้อมูล: ข้อมูลเกี่ยวกับแรงดันไฟฟ้า ความจุ และกระแสไฟฟ้าในแบตเตอรี่จะถูกส่งไปยังโดรน

⚠️ โปรดอ่านข้อส่วนสิทธิ์และค่าแนะนำด้านความปลอดภัยของ DJI FPV และสติกเกอร์ที่แบตเตอรี่ก่อนใช้งาน ผู้ใช้ยอมรับผิดชอบอย่างเต็มที่สำหรับการเลี้ยวรถด้วยหัวนกด้านความปลอดภัยที่ระบุไว้บนผลิตภัณฑ์

การใช้แบตเตอรี่

ตรวจสอบระดับแบตเตอรี่

กดปุ่มเปิด/ปิดหนึ่งครั้งเพื่อตรวจสอบระดับแบตเตอรี่



 ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่จะแสดงระดับพลังงานของแบตเตอรี่ที่ว่างการชาร์จและการคายประจุ สถานะของไฟ LED กำหนดได้ด้านล่าง:

 ไฟ LED ติดอยู่

 ไฟ LED กะพริบ

 ไฟ LED ดับ

LED1	LED2	LED3	LED4	ระดับแบตเตอรี่
				ระดับแบตเตอรี่ > 88%
				75% < ระดับแบตเตอรี่ ≤ 88%
				63% < ระดับแบตเตอรี่ ≤ 75%
				50% < ระดับแบตเตอรี่ ≤ 63%
				38% < ระดับแบตเตอรี่ ≤ 50%
				25% < ระดับแบตเตอรี่ ≤ 38%
				13% < ระดับแบตเตอรี่ ≤ 25%
				0% < ระดับแบตเตอรี่ ≤ 13%

การเปิด/ปิดเครื่อง

กดปุ่มเปิด/ปิดหน้าจอครั้ง จากนั้นกดอีกครั้งค้างไว้สองวินาทีเพื่อเปิดหรือปิดแบตเตอรี่ ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่จะเปลี่ยนไปตามที่ได้รับ

คำเตือนอุณหภูมิที่ต่ำ

- เมื่อบินในสภาวะแวดล้อมที่อุณหภูมิต่ำ 14° - 41° ฟาเรนไฮต์ (-10° - 5° เซลเซียส) จะทำให้ความจุของแบตเตอรี่ลดลงอย่างมาก ขอแนะนำให้ตรวจสอบอุณหภูมิที่ก่อนเดินทางและติดตามอุณหภูมิที่ต่ำกว่า 14° ฟาเรนไฮต์ (-10° เซลเซียส)
- แบตเตอรี่ที่ไม่สามารถใช้งานได้ในสภาวะแวดล้อมที่ต่ำกว่า 14° ฟาเรนไฮต์ (-10° เซลเซียส)
- เมื่อถูกนำไปในสภาวะแวดล้อมที่อุณหภูมิต่ำ ให้เลิกบินทันที แม้ว่าตามมาตรฐานจะยังคงสามารถบินได้
- เพื่อให้แน่ใจถึงสมรรถนะการทำงานสูงสุด กรุณาเตรียมแบตเตอรี่ในอุณหภูมิสูงกว่า 68° ฟาเรนไฮต์ (20° เซลเซียส)
- ความจุของแบตเตอรี่ที่ลดลงในสภาวะแวดล้อมที่อุณหภูมิต่ำจะลดประสิทธิภาพการทำงานและลดเวลาการบินอย่างมีนัยสำคัญ
- เมื่อบินสูงจากระดับน้ำทะเลมาก ให้ระดับความกดอากาศที่สูงกว่า 10000 เมตร

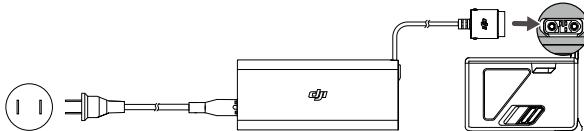
 ในสภาวะแวดล้อมที่หนาวเย็น ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่จะไม่สามารถแสดงได้ถูกต้องหากอุณหภูมิต่ำกว่า 10°C

การชาร์จแบตเตอรี่

ชาร์จแบตเตอรี่ที่อุณหภูมิที่ไม่ต่ำกว่า 10°C และไม่สูงกว่า 40°C โดยใช้อุปกรณ์ชาร์จของ DJI ที่ให้มาเท่านั้น

- ต่อสายแบตเตอรี่ AC เข้ากับแหล่งจ่ายไฟ (100-240 V, 50/60 Hz)
- ต่อแบตเตอรี่อุปกรณ์ชาร์จเข้ากับสายชาร์จแบบ DC โดยใช้สายชาร์จแบบ DC ที่ได้รับ

3. ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่จะแสดงระดับของแบตเตอรี่ระหว่างที่กำลังชาร์จ
4. เมื่อไฟ LED บอกระดับต่ำ แสดงว่าแบตเตอรี่อัจฉริยะชาร์จเต็มแล้ว ถอดอะแดปเตอร์ออก เมื่อบนแบตเตอรี่ชาร์จเต็มแล้ว



- ใช้เวลาในการชาร์จประมาณ 50 นาที
- ข้อมูลนี้ให้คำแนะนำเบื้องต้นเท่านั้น ไฟเหลือง 30% หรือมากกว่า ซึ่งสามารถทำได้โดยการบินโดยรุ่นอากาศยานจักรกลทั้งหมดเหลือแบตเตอรี่น้อยกว่า 30%



- ห้ามชาร์จแบตเตอรี่ทันทีหลังจากเพิ่งบินเสร็จ เพราะอุณหภูมิอาจสูงเกินไป อาจทำให้อุณหภูมิของแบตเตอรี่ลดลงมาอยู่ที่อุณหภูมิห้องก่อนจะชาร์จใหม่
- อะแดปเตอร์จะหยุดชาร์จเมื่อต่อไฟ เมื่ออุณหภูมิของแบตเตอรี่ไม่ถูกในช่วงอุณหภูมิที่ชาร์จได้คือ $41^{\circ} - 104^{\circ}$ ฟาเรนไฮต์ ($5^{\circ} - 40^{\circ}$ เซลเซียส) อุณหภูมิที่เหมาะสมในการชาร์จคือ $71.6^{\circ} - 82.4^{\circ}$ ฟาเรนไฮต์ ($22^{\circ} - 28^{\circ}$ เซลเซียส)
- สัญญาณชาร์จแบตเตอรี่ (ไม่รวมโมดูลวัด) สามารถชาร์จแบตเตอรี่ได้ถึงสามก้อน เยี่ยมชม DJI Online Store อย่างเป็นทางการสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับอุปกรณ์ชาร์จแบตเตอรี่
- ควรชาร์จแบตเตอรี่ให้เต็มอย่างน้อยหนึ่งครั้งทุกสามเดือนเพื่อให้แบตเตอรี่ไม่เสื่อม
- DJI ไม่รับผิดชอบต่อความเสียหายที่เกิดขึ้น อันเนื่องมาจากใช้อะแดปเตอร์ของบริษัทอื่น

ตารางด้านล่างแสดงให้เห็นถึงระดับแบตเตอรี่ระหว่างที่กำลังชาร์จ

LED1	LED2	LED3	LED4	ระดับแบตเตอรี่
				0% < ระดับแบตเตอรี่ ≤ 50%
				50% < ระดับแบตเตอรี่ ≤ 75%
				75% < ระดับแบตเตอรี่ < 100%
				ชาร์จเต็มแล้ว

กลไกการป้องกันแบตเตอรี่

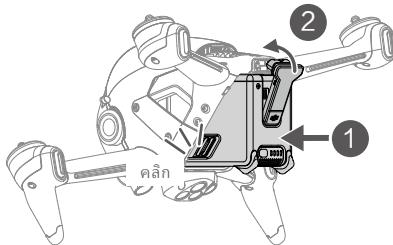
ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่สามารถแสดงการแจ้งเตือนเพื่อป้องกันแบตเตอรี่จากสภาพอากาศชาร์จที่ผิดปกติได้

กลไกการป้องกันแบตเตอรี่					สถานะ
LED1	LED2	LED3	LED4	รูปแบบการกะพริบ	สถานะ
				LED2 กะพริบสองครั้งต่อวินาที	ตรวจสอบกระแสไฟเกิน
				LED2 กะพริบสามครั้งต่อวินาที	การล่อสารภัยในผิดปกติ
				LED3 กะพริบสองครั้งต่อวินาที	ตรวจสอบการชาร์จมากเกินไป
				LED3 กะพริบสามครั้งต่อวินาที	ตรวจสอบไฟเกินที่อะแดปเตอร์
				LED4 กะพริบสองครั้งต่อวินาที	อุณหภูมิในการชาร์จต่ำไป
				LED4 กะพริบสามครั้งต่อวินาที	อุณหภูมิในการชาร์จสูงไป

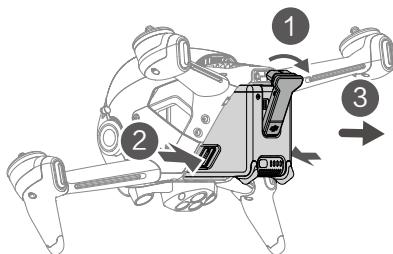
ถ้ากล้องการป้องกันแบบเดอรี่ร์ทำงาน การจะชาร์จใหม่อีกครั้งจำเป็นต้องถอดแบบเดอรี่ร์จากกล้องเดอเบลปีเตอร์อ็อกก์อน 佳能นั้นค่อนข้างเสื่อมในใหม่อีกครั้ง หากอุณหภูมิในกราฟฟาร์จพิตปักดี โปรดรอให้อุณหภูมิกลับเป็นปกติก่อน และแบบเดอรี่ร์จะกลับไปเริ่มชาร์จใหม่เมื่อติดต่อในมัตติได้ไม่จำเป็นต้องถอดล็อกและเลี้ยงปลั๊กใหม่อีกครั้ง

การใส่/ถอดแบบเดอรี่ร์

ใส่แบบเดอรี่ร์อัจฉริยะเข้าไปในโดรน ใส่แบบเดอรี่ร์อัจฉริยะลงในช่องเสียงแบบเดอรี่ร์ของโดรน ตรวจสอบให้แน่ใจว่าใส่เข้าไปอย่างแน่นหนาและตัวล็อกแบบเดอรี่ร์ล็อกอย่างเรียบหรือ ก่อนจะเชื่อมต่อกับพอร์ตพลังงาน



ถอดการเชื่อมต่อกับพอร์ตพลังงาน กดปุ่มล็อกตัวล็อกทั่วไปจากด้านข้างของแบบเดอรี่ร์โดรนอัจฉริยะ เพื่อถอดแบบเดอรี่ร์ออกจากช่องเสียง



- ⚠** • ห้ามถอดแบบเดอรี่ร์เมื่อเปิดเครื่องไว้โดรนแล้ว
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าแบบเดอรี่ร์เสียงเข้าที่อย่างแน่นหนา

การบำรุงรักษา

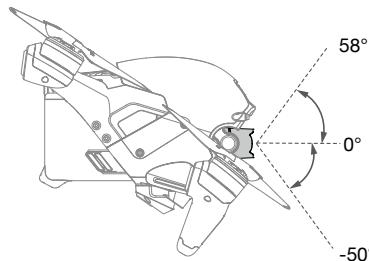
หากมีข้อความเตือนในภาษาขึ้นที่ว่าแบบเดอรี่ร์อัจฉริยะต้องการการบำรุงรักษา ให้บินกลับบ้านหรือลงจอดทันที

1. ชาร์จแบบเดอรี่ร์ให้เต็ม
2. ทิ้งแบบเดอรี่ร์ไว้ 24 ชั่วโมง
3. ใส่แบบเดอรี่ร์ทั่วไปร่อนและให้ล็อกตัวล็อกกับที่ ตัวระยะต้นความสูงไม่เกิน 2 เมตรหลังจากบินขึ้น เมื่อแบบเดอรี่ร์เหลือ 20% ให้นำไปร่อนลงจอด ปิดเครื่องและถอดแบบเดอรี่ร์ออก
4. ทิ้งแบบเดอรี่ร์ไว้ 6 ชั่วโมง
5. ตอนนี้การบำรุงรักษาควรจะเสร็จสมบูรณ์และแบบเดอรี่ร์มีความสามารถพร้อมใช้งาน ทำซ้ำตามขั้นตอนข้างต้น หากข้อความเตือนให้ทำการบำรุงรักษาซ้ำโดยปฏิบัติตามที่แนะนำ

กิมบลล์และกล้อง

ลักษณะของกิมบลล์

กิมบลล์ของโดรน DJI FPV ทำให้กล้องมีสีเขียวภาพ และผู้ใช้สามารถจับภาพและวิดีโอที่ชัดเจนและไม่สั่นให้รวมไว้ในรูปเดียว ความเร็วสูง ด้วยระบบป้องกันการสั่นไหวอิเล็กทรอนิกส์ RockSteady ของ DJI ช่วงการเอียง (tilt) ของตัวควบคุมต่อ -50° ถึง +58° ใช้ตัวบังคับกิมบลล์บนวีเน็ทคอนโทรลเพื่อควบคุมการเอียงของกล้อง



โหมดกิมบลล์

โหมดกิมบลล์จะเปลี่ยนโดยอัตโนมัติตามที่โดรนบิน

โหมด Normal/Sport: กิมบลล์จะป้องกันการสั่นไหว มุมเอียงของกิมบลล์ซึ่งคงคงที่ เมื่อเทียบกับรูปแบบการบินที่มีความเสถียร การถ่ายภาพที่มีความเสถียร

โหมด Manual: กิมบลล์อยู่ในโหมด FPV มุมเอียงของกิมบลล์ซึ่งคงความเสถียร เมื่อเทียบกับตัวโดรนซึ่งหมายความว่าห้ามปรับการบิน



- เมื่อโดรนเบิดเครื่องแล้ว อุปกรณ์จะเริ่มดำเนินการกิมบลล์เพื่อป้องกันกิมบลล์ในช่วงขั้นบิน กรุณาขั้นบินจากพื้นที่ล่างและ远离เสียง
- ความแม่นยำของกิมบลล์อาจเลี้ยวไปได้จากการชนหรือกระแทก ซึ่งอาจทำให้กิมบลล์ทำงานผิดปกติได้
- อย่าให้ฟุนหรือทรายภัยกับกิมบลล์โดยเฉพาะอย่างยิ่งเมื่อเทียบกับตัวโดรน
- ความผิดพลาดของมอเตอร์กิมบลล์อาจเกิดขึ้นได้ หากโดรนอยู่บนพื้นที่ไม่สม่ำเสมอ กิมบลล์ถูกกีดขวางหรือหากกิมบลล์สัมผัสกับแรกรากของมากก็เกินไป เช่น ในการซานกัน
- ห้ามกระแทกกิมบลล์หลังจากที่เบิดกิมบลล์แล้ว ห้ามเพิ่มน้ำหนักได้ก็ตาม กันกิมบลล์ เนื่องจากอาจทำให้กิมบลล์หลุดจากพื้นที่หรืออาจทำให้มอเตอร์เสียหายตามไว้
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าถูกต้องครอบกิมบลล์ของก่อนเบิดเครื่องโดรน รวมถึงตรวจสอบว่าใส่ตัวครอบกิมบลล์แล้ว หลังจากไม่ได้ใช้งานโดรน
- การบินในสภาวะหมอกหนาหรือเมฆครึ่มอาจทำให้กิมบลล์เบี้ยว ซึ่งทำให้กิมบลล์ใช้การไม่ได้ช่วยคราว เมื่อ กิมบลล์กลับสู่สภาพภาวะปกติ

คุณลักษณะของกล้อง

DJI FPV ใช้กล้องเซ็นเซอร์ CMOS ขนาด 1/2.3" ที่มีความละเอียดสูงถึง 12 ล้านพิกเซล รูรับแสงของเลนส์คือ F2.8 ช่วงไฟฟ้า 0.6 ม. ถึงระยะนับต้นและ FOV ของเลนส์สามารถเข้าถึง 150°

กล้อง DJI FPV สามารถถ่ายวิดีโอ 4K 60fps HD และภาพถ่ายได้สูงสุด 4K



- สามารถบันทึกวิดีโอ 4K ได้ถ้าตั้งค่าคุณภาพการส่งสัญญาณเป็นคุณภาพสูงเท่านั้น
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์และความชื้นเหมาะสมสำหรับกล้อง ห้ามระหว่างการใช้งานและการเก็บรักษา
- ใช้น้ำยาทำความสะอาดเลนส์เพื่อทำความสะอาดเลนส์เพื่อไม่ให้เกิดความเสียหาย
- ห้ามปิดกันระบบทรยานอากาศที่ก่อสร้าง เพราะเมื่อความร้อนเพิ่มขึ้นอาจทำให้อุปกรณ์เสียหายและผู้ใช้งานเจ็บได้

การบันทึกวิดีโอ

DJI FPV รองรับการใช้ microSD card เพื่อบันทึกวิดีโอของคุณ ควรใช้ microSD card แบบ UHS-I Speed Grade 3 ขึ้นไปเพื่อให้การอ่านข้อมูลและการบันทึกข้อมูลที่ได้รวดเร็ว ซึ่งเป็นสิ่งจำเป็นสำหรับข้อมูลวิดีโอด้วยความละเอียดสูง โปรดดูข้อมูลจำเพาะสำหรับข้อมูลเพิ่มเติม เกี่ยวกับการแนะนำให้ใช้ microSD cards



- เมื่อปิดเครื่องแล้ว ห้ามถอน microSD card หรือแบตเตอรี่ของโดรนอ่อนริบออกจากโดรน ไม่เช่นนั้น microSD card อาจเสียหายได้
- เพื่อให้แน่ใจว่าความเสียหายของระบบกล้อง การบันทึกวิดีโอแต่ละครั้งจำกัดไว้ที่ 30 นาที หลังจากนั้นจะหยุดบันทึกโดยอัตโนมัติ
- ตรวจสอบการตั้งค่ากล้องก่อนใช้งานเพื่อให้แน่ใจว่าการกำหนดค่าถูกต้อง
- ก่อนถ่ายภาพหรือวิดีโอสำคัญ กรุณายกดสอบถ่ายภาพสองสามภาพเพื่อทดสอบว่ากล้องทำงานได้ถูกต้องก่อน
- หากโดรนปิดเครื่องอยู่ จะไม่สามารถส่งภาพถ่ายหรือวิดีโอจากการตัด microSD ของโดรนโดยใช้ DJI Fly ได้
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าปิดโดรนอย่างถูกต้องแล้ว ไม่เช่นนั้นพารามิเตอร์กล้องของคุณอาจไม่ได้บันทึกไว้และวิดีโอที่คุณบันทึกไว้อาจได้รับผลกระทบโดย DJI ไม่ว่าผิดชอบต่อความล้มเหลวใดในการบันทึกภาพหรือวิดีโอหรือที่บันทึกไว้ในแบบที่อุปกรณ์ไม่สามารถอ่านข้อมูลได้

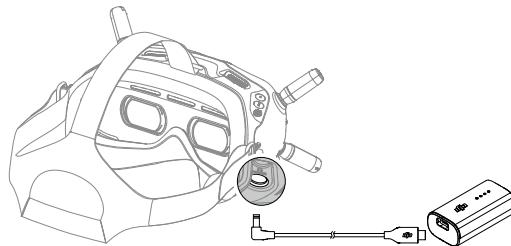
ແວ່ນຕາ

DJI FPV Goggles V2 ຊ້າຍໃຫ້ຜູ້ໃຊ້ສາມາຄອນທີ່ທີ່ນີ້ມີມອງບຸກຄລ່ອທີ່ທີ່ນີ້ຈະກຳລົງທາງອາກາສພຣອມກາຮ່າງສັງຄູງຢາລຸນວິດໄຕໂລແລະເລື່ອງແນບເວົ້າລິໂທນີ້ ນອກຈາກນີ້ຍິ້ງສາມາຮັກໃຫ້ເລີ່ມວິດໄຕໂລແລະແວ່ນຕາແລະດັ່ງດ້າກ່າວສັງຄູງຢາລຸນ ກາຮ່າງດຸນດຸນ ແລະພາວມີເຫດອົບກຳລົງທີ່ຕໍ່ວ່າ

- ບັນຍ້າ: DJI FPV Goggles V2 ສາມາຮັກໃຫ້ກັນ DJI FPV Air Unit ໄດ້ ສໍາຫຼວບຂໍອມູນເພີ່ມເຕີມໄປຮັດຈຸກົງຜູ້ໃຊ້ຮ່ານນ DJI Digital FPV ທີ່ <https://www.dji.com/fpv/info#downloads> DJI FPV Goggles V2 ໄນສາມາຮັກໃຫ້ຈຳນວນກັນ DJI FPV Air Unit ໃນກູ່ນິກາທີ່ມີມ່ອງຮັນ 5.8 GHz ໄດ້ ກຽມນາຕວຈສອບກູ່ນໝາຍແລະຮະເບີຍນປົງບົບັດໃນທົ່ວເລີນ

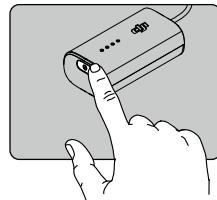
ພາວເວອົ້າຫັ້ນພາລາຍ

ໃຫ້ສາຍໄຟຂອງແວ່ນຕາທີ່ໃໝ່ (USB-C) ເພື່ອເຫຼືອມຕ່ອງພອຣັຕິພລັງຈານຂອງແວ່ນຕາກັນແນບເຕອງຮ່າງແວ່ນຕາ

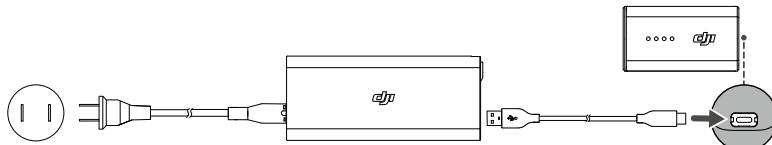


ກດຝົມເປີດ/ປັບແນ່ງຄຽງເພື່ອຕ່ວງຈະສອບຮະຕັບແນບເຕອງຮ່າງແວ່ນຕາ

ກດໜົນງຄຽງແລະກັດຄັ້ງອຶກຄຽງເພື່ອເປີດຫຼືປັບແວ່ນຕາ



ທາງຮະຕັບແນບເຕອງຮ່າງແວ່ນຕາຈະໃຊ້ເວລາປະມານ 2 ຊົ່ວໂມງ 30 ນາທີໃນການຈຳນວນເຕີມ



- ບັນຍ້າ: ທາກຄຸນຕ້ອງກາໃຫ້ແນບເຕອງຮ່າງແວ່ນຕາ ໃຫ້ເທົ່ານີ້ມີແລ້ວຈ່າຍໄຟກາຍນອກທີ່ມີແຮງຕັນໄຟໄຟເວັນພຸດ 11.1-25.2 V. ສາຍໄຟ DJI FPV Goggles (XT60) (ໄມ້ເນີນໄຟ້) ສາມາຮັກໃຫ້ກັນແລ້ວຈ່າຍໄຟກາຍນອກເພື່ອຈ່າຍໄຟໄຟເທົ່ານີ້ມີແວ່ນຕາໄດ້ ເຊັ່ນມີກຳລົງທີ່ຕໍ່ວ່າ ເປັນທາງກາຮ່າງ DJI ສໍາຫຼວບຂໍອມູນເພີ່ມເຕີມເກີຍກັນສາຍໄຟ DJI FPV Goggles (XT60)

การใช้งาน



ปุ่ม 5D

สับปุ่มเพื่อเลื่อนดูเมนู กดปุ่มเพื่อเขียนข้อความ

บนหน้าจอหลัก กดปุ่มเพื่อเข้าสู่เมนู สับปุ่มทางซ้ายหรือขวาเพื่อรับความล่วงของหน้าจอ สับปุ่มบนหรือลงเพื่อรับระดับเสียง



ปุ่มบันทึกของสัญญาณ

กดปุ่มนี้เพื่อลงทะเบียนเพื่อเปลี่ยนช่องสัญญาณ (ใช้ได้เฉพาะเมื่ออยู่ในโหมดช่องสัญญาณและบันทึกวิดีโอ)



Shutter/Record Button (ปุ่มชัตเตอร์/บันทึก)

กดหนึ่งครั้งเพื่อถ่ายภาพ หรือเริ่ม/หยุดการบันทึกวิดีโอ กดค้างเพื่อเปลี่ยนไฟmodeระหว่างภาพนิ่งและวิดีโอ

แสดงช่องสัญญาณ

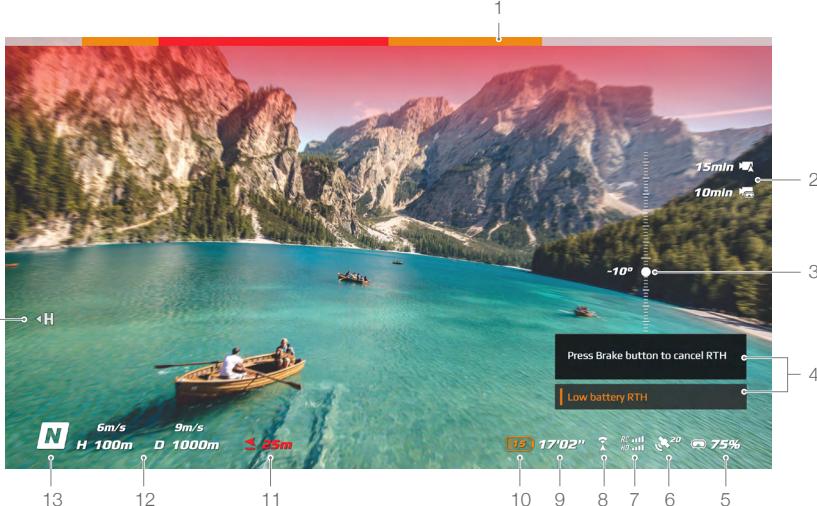
แสดงช่องสัญญาณปัจจุบันของแวนด้า (จะเขียนตัว A เมื่ออยู่ในโหมดช่องสัญญาณอัตโนมัติ)



ปุ่ม Back

กดเพื่อกลับไปที่เมนูก่อนหน้าหรือออกจากไฟmodeปัจจุบัน

หน้าจอหลัก



1 สถานะการตรวจสอบสิ่งกีดขวาง

ระบบจะต้องรับทราบโดยตรงและล็อกในทันทีที่ตรวจพบสิ่งกีดขวาง ตลอดจนทิศทางโดยรวมของสิ่งกีดขวาง ☑️ แสดงสีแดง สีส้มและสีเทาแสดงถึงระยะทางสัมพัทธ์ที่ตั้งแต่ใกล้ถึงไกล ☑️ และสีแดงจะประกายขึ้นเมื่อสิ่งกีดขวางอยู่ใกล้กับโดรน และแสดงสีส้มจะประกายขึ้นเมื่อสิ่งกีดขวางอยู่ในระยะการตรวจสอบ ☑️ ☑️ แสดงสีเทาแสดงว่าไม่มีสิ่งกีดขวางอยู่ภายในระยะการตรวจสอบ

2. ช่อง_microSD

แสดงว่ามีการใส่การ์ด microSD ที่ตัวโดรนหรือที่แบนด้าหรือไม่ รวมถึงแสดงความจุที่เหลืออยู่ ไอคอนจะพิมพ์ประจำชื่อเมื่อกำลังบันทึก

3. Gimbal Slider

แสดงสูตรเมืองของกิมบล เมื่อหมุนจะเป็นกิมบล

4. ช่องความแจ้งเตือน

แสดงข้อมูล เช่น เมื่อเริ่มต้นใหม่ เมื่อรับแบบเตอร์หรืออินน์ และคำเตือนอื่น ๆ

5. ระดับแนวต่ำร่องวันดา

แสดงระดับแนวต่ำร่องวันดา วันดาจะส่งเสียงบีบเมื่อระดับแนวต่ำร่องวันดาเกินไป หากใช้แนวต่ำร่องวันดาที่ก็จะประยุกต์แรงดันไฟฟ้าชั่วขณะ

6. สถานที่ GPS

แสดงสถานที่ความแรงปัจจุบันของสัญญาณ GPS

7. ความแรงของสัญญาณควบคุมระยะใกล้และวิดีโอดาวน์ลิ้ง

แสดงความแรงของสัญญาณไว้ในท่อค่อนให้ระหว่างโดรนและรีโมทคอนโทรล และความแรงของสัญญาณดาวน์ลิ้งค์วิดีโอระหว่างโดรน และวันดา

8. ระบบจับภาพต่ำด้านหน้า

แสดงสถานะของระบบจับภาพต่ำด้านหน้า ไอคอนจะเป็นรูปเข้ามา เมื่อระบบจับภาพต่ำด้านหน้าทำงานตามปกติ สีแดง แสดงว่าระบบจับภาพต่ำด้านหน้าไม่ได้เปิดใช้งานหรือทำงานผิดปกติ และเมื่อพบสิ่งกีดขวาง โดรนไม่สามารถซัลล์ความเร็วได้อย่างโน้มตี

9. เวลาการบินที่เหลือ

แสดงเวลาบินที่เหลือของโดรนหลังจากสตาร์ทมอเตอร์

10. ระดับแนวต่ำร่องวันดา

แสดงระดับแนวต่ำร่องวันดาที่ปัจจุบันของแนวต่ำร่องวันดาที่ตัวโดรนอัจฉริยะ ที่ตัวโดรน

11. ระยะห่างจากพื้น

แสดงข้อมูลระยะห่างของโดรนจากพื้นดิน เมื่อโดรนอยู่สูงจากพื้นดินน้อยกว่า 10 เมตร

12. การรับส่งข้อมูลทางไกลในการบิน

D 1000 m, H 100 m, 9 เมตร/วินาที, 6 เมตร/วินาที: แสดงระยะทางระหว่างโดรนและจุดที่บิน ความสูงจากจุดที่บิน ความเร็วแนววางของโดรน และความเร็วแนวตั้งของโดรน

13. โหมดการบิน

แสดงโหมดการบินปัจจุบัน

14. จุดที่บิน

ระบุตำแหน่งของจุดที่บิน



- หากไม่ได้ใช้งานเป็นระยะเวลานานหรือไม่ได้เริ่มต่อ กันโดรน วันดาจะแสดงภาพสกรีนเซฟเฟอร์ กดปุ่มใด ๆ ของวันดา หรือซึ่งมต่อ กันโดรนอิกค์ซ เพื่อเรียกคืนการและผลการส่งสัญญาณวิดีโอ

- หากไม่ได้ใช้อุปกรณ์เป็นระยะเวลานานอาจใช้วันดาหาสัญญาณ GPS นานกว่าปกติ หากสัญญาณไม่เมื่อยก็จากว่างจะใช้เวลาประมาณ 20 วินาทีในการค้นหาสัญญาณ GPS เมื่อเปิดแล้วปั๊บภายในช่วงเวลาสั้น ๆ



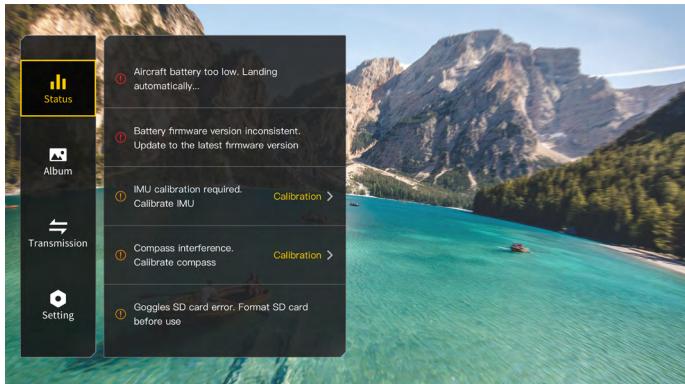
- หากคุณเลือกบันทึกตัวของโดรนและวันดาข้อมูลการ์ด microSD ของที่ตัวโดรนและวันดาจะแสดงบนหน้าจอหลัก หากคุณเลือกจะบันทึกตัวของโดรนหรือวันดาเพื่อจัดการข้อมูลการ์ด microSD ของอุปกรณ์ที่เกี่ยวข้องจะปรากฏขึ้น

ถอนเมนู

กดปุ่ม 5D บนแวนเดาเพื่อเข้าสู่ถอนเมนู

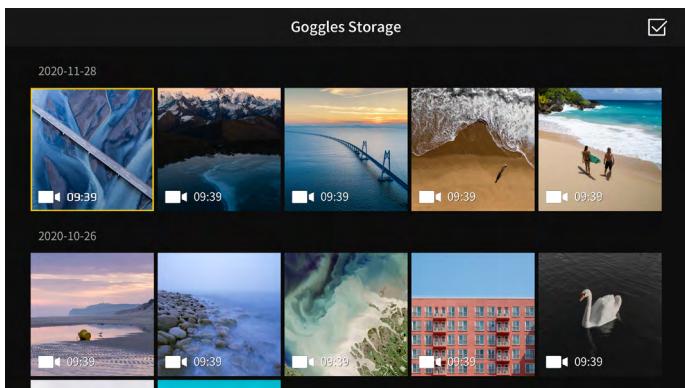
สถานะ

แสดงข้อมูลโดยละเอียดสำหรับการแจ้งเตือนสถานะปัจจุบัน หากมีความผิดปกติของ IMU หรือเข้ามาที่ศีริจาร์บีนต้องมีการค่าลิเบรต



Album

แสดงภาพถ่ายหรือวิดีโอที่จัดเก็บไว้ใน microSD ของแวนเดา เลือกไฟล์และยืนยันเพื่อตัดต่อ영상



- สามารถดูภาพถ่ายและวิดีโอที่บันทึกโดยโดรนได้ในส่วน microSD ของโดรนลงในช่องเสียบการ์ด microSD ของแวนเดา
- ระหว่างการเล่นวิดีโอิให้กดปุ่ม 5D เพื่อยุดชั่วคราวหรือดำเนินการต่อ สลับปุ่ม 5D ไปทางซ้ายหรือขวาเพื่อปรับระดับเลียงหน้า และลับขึ้นหรือลงเพื่อปรับระดับเลียง

การส่งข้อมูล

การส่งวิดีโอด้วยอุปกรณ์ปัจจุบันสามารถตั้งค่าได้ภายใต้การตั้งค่า Pilot อุปกรณ์เริ่มส่งสัญญาณวิดีโอที่อยู่ใกล้เคียงและความแรงของสัญญาณสามารถตั้งค่าในโหมด Audience เลือกช่องสัญญาณเพื่อคุ้มครองกล้อง



1. โหมด Broadcast

เปิดหรือปิดโหมด Broadcast หมายเลขอุปกรณ์จะแสดงเมื่อเปิดใช้งานโหมด Broadcast เพื่อให้อุปกรณ์อื่น ๆ สามารถตั้งค่าอุปกรณ์และเข้าสู่ช่องสัญญาณเพื่อรับข้อมูลของกล้อง

2. ตัวรับส่วนภายนอก

สามารถปรับตัวรับส่วนภายนอกของการส่งสัญญาณวิดีโอได้

3. โหมด Focus

ตั้งค่าโหมด Focus เป็นไปได้ ปิดหรือตั้งค่าในโหมด Focus ทางเดียวจะใช้ชุดขั้นตอนแบบเดียวกัน

4. โหมด Channel

โหมด Channel สามารถตั้งค่าเป็น Auto หรือ Manual ได้ ข้อแนะนำให้เลือกโหมด Auto เพื่อให้การส่งวิดีโอลับไปมาระหว่างย่านความถี่ 2.4 และ 5.8 GHz อย่างชาญฉลาดและเลือกช่องสัญญาณที่มีสัญญาณที่สูงสุด

5. ความถี่

คุณสามารถเลือกย่านความถี่ 2.4 หรือ 5.8 GHz หากโหมด Channel เป็นแบบ Manual

6. แบบวิดีโอ

ตั้งค่าแบบวิดีโอที่ของ การส่งวิดีโอ จำนวนช่องสัญญาณที่ใช้ได้จะแตกต่างกันไปตามแบบวิดีโอ สามารถเลือกช่องสัญญาณที่มีความแรงของสัญญาณต่อไปนี้

แบบวิดีโอที่ให้ข้อจำกัดแก่การส่งสัญญาณรวมแบบไฟร์วิวและจำนวนอุปกรณ์ที่สามารถรองรับไว้ได้มากขึ้น เพื่อหลีกเลี่ยงการรบกวนสัญญาณในการเพิ่มน้ำหนักลงหลังคอก ขอแนะนำให้เลือกแบบวิดีโอและช่องสัญญาณคงที่ด้วยตนเอง

การตั้งค่า

ความปลอดภัย

ตั้งค่าการกำหนดค่าความปลอดภัย เช่น ระดับความสูงสูงสุดของการบิน ระยะทางบินสูงสุด และระดับความสูง RTH ผู้ใช้งานสามารถอัปเดต จุดที่บิน เปิดหรือปิดใช้งาน Obstacle Slowing และอุปกรณ์ รวมทั้งปรับเทียบ IMU และเข้ามิลค์

ไฟเจลล์ Find My Drone ช่วยให้หาตำแหน่งที่โดรนอยู่บนพื้นดินได้โดยใช้ตัวโอด็อกซ์ที่แนวนอน

การตั้งค่าความปลอดภัยขั้นสูง รวมถึงลัญญาณเตือนสูญหาย สถานไฟ LED เสริมเต้นรำ และการเปิดหรือปิด AirSense และการหยุด ในที่ดูลาดเลี้ยง เมื่อสัญญาณจากเรดาร์หก通道ให้ล้อหยุดทำงานได้โดยใช้คัลล์ส์ Combination Stick (CSC) จะห่างการบินในสถานการณ์ฉุกเฉิน ชั่วโมง หากเกิดการชนกัน มองเห็นร่องรอยคลื่น โดรนหมุนกลางอากาศ หรือโดรนอยู่นอกควบคุม และบินขึ้นหรือลงอย่างรวดเร็ว การหยุดมอเตอร์ถูกจำกัด

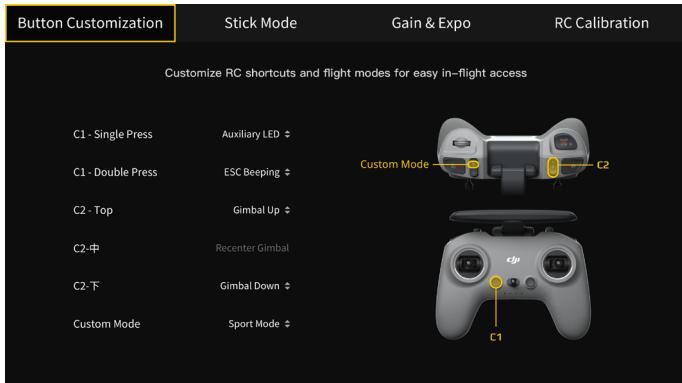


การควบคุม

ตั้งค่าพารามิเตอร์การควบคุมโดรน เช่น สีของไฟและรูปแบบการส่องสว่างของไฟ LED ด้านหน้า และไฟ LED ที่เพริมโดรน ความเร็วระดับ เสียงกีบกอกหรือ Coordinated Turn (Mode Sport) ผู้ใช้งานสามารถปรับเทียบกันบล็อกได้ด้วย



ฟังก์ชันของปุ่มบางปุ่มของปีโนทคอนไทรอลรับแต่งได้ที่ไม่เหมือนไทรอล ซึ่งรวมถึงปุ่ม C1 สวิตช์ C2 และโหมดกำหนดเองบนสวิตช์ใหม่ด้วยการนิยม เมื่อใช้โหมด Manual สามารถตั้งค่าให้มัดก้านควบคุม และปรับเลขอาร์กัสได้ ผู้ใช้งานสามารถปรับเทียบปีโนทคอนไทรอลได้ด้วย



กล้อง

สามารถปรับรูปภาพตามเงื่อนไขของกล้อง เช่น ISO, ชัตเตอร์, EV, ความไวต่อวัล และสมดุลแสงจากไฟได้ นอกจากนี้ยังมีโหมด Auto สำหรับการตั้งค่า EV ในขณะที่ส่วนการตั้งค่า EV ในโหมด Auto ได้

ผู้ใช้งานสามารถตั้งค่าคุณภาพภาพสีสัญญาณ คุณภาพวิดีโอ รูปแบบวิดีโอ เส้นตาราง เป็นต้นที่จะจัดตั้งค่ากล้องของหน้าจอ และฟอร์แมตการ์ด microSD โปรดทราบว่าไม่สามารถถ่ายวิดีโอด้วยคุณภาพสูงจากการฟอร์แมตได้ใช้งานด้วยความระมัดระวัง

ในการตั้งค่ากล้องขั้นสูง ผู้ใช้งานสามารถตั้งค่าอุปกรณ์บันทึก รูปแบบการบันทึก และการบันทึกภาพสั่นไหว ตลอดจนเปิดหรือปิดการบันทึกเสียงของโดรน คำนึงถึงความต้องการของคุณภาพและรูปแบบการบันทึก รวมถึงการตั้งค่าการบันทึกภาพและ EIS (ระบบป้องกันภาพสั่นไหวแบบอิเล็กทรอนิกส์)

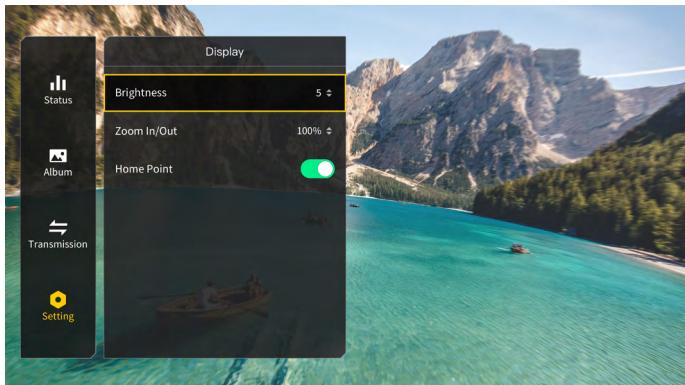
แตะเลือก Reset Camera Parameters (การตั้งค่ากล้องใหม่) เพื่อถ่ายภาพกล้องทั้งหมดให้เป็นค่าเริ่มต้น

เมื่ออัตราเฟรมของคุณภาพวิดีโอเท่ากับ 50/60fps เสียงและวิดีโอยังคงจัดเก็บไว้ตัวภัยในไฟล์เดียว เมื่ออัตราเฟรมของคุณภาพวิดีโอยู่ที่ 100/120fps เสียงจะถูกจัดเก็บแยกกันเป็นไฟล์เสียง และวิดีโอยังซ้ำกันกว่าปกติเท่าในขณะที่เสียงจะเป็น



การแสดงผล

ปรับความสว่างของหน้าจอ ชูม และแสดงหรือซ่อนจุดขึ้นบน

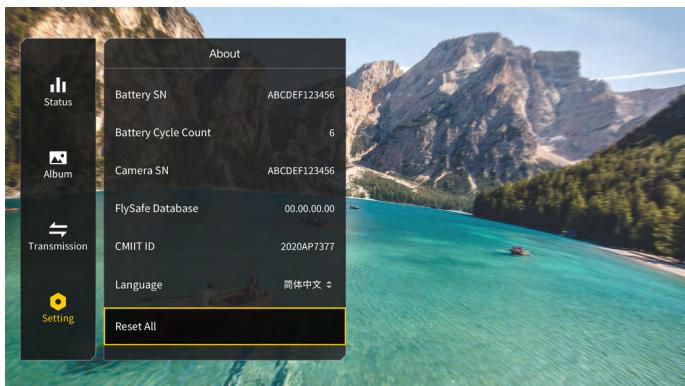


เกี่ยวกับ

ดูข้อมูลอุปกรณ์ เช่น หมายเลขประจำเครื่องและเฟิร์มแวร์ของวันเดียวและอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อ

เปลี่ยนแปลง DJI FPV Digital System ในเมนูเพื่อใช้ DJI FPV Air Unit เปิดและปิดฟังก์ชันจากเบลี่ยม

เลือกที่ต้องการทดสอบเพื่อเรียกค่าและอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อเป็นการตั้งค่าเริ่มต้น



รีโมทคอนโทรล

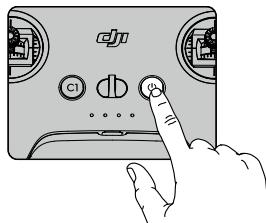
ในรีโมทคอนโทรล DJI FPV Remote Controller 2 เป็นเทคโนโลยีการส่งสัญญาณ O3 ของ DJI ซึ่งมีช่วงระยะทางการส่งข้อมูลสูงสุด 6 ไมล์ (10 กม.) ปุ่มต่างๆ ที่รีโมทคอนโทรลทำให้การควบคุมดิจิทัลและกล้องทำได้อย่างราบรื่น ในขณะเดียวกันควบคุมที่ก่อตอกได้ทำให้รีโมทคอนโทรลเก็บรักษาไว้ได้ยาวนาน

แบตเตอรี่ในตัวมีความจุ 5200 mAh และใช้งานได้เต็มที่ 9 ชั่วโมง

การใช้งาน

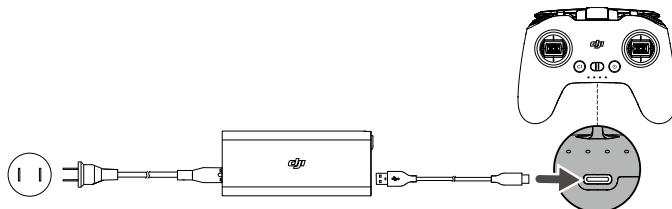
การเปิด/ปิดเครื่อง

กดปุ่มเปิด/ปิดหน้าครั้งเพื่อติดตัวจุบัน ถ้าจะตั้งแบบติดต่อรีโมทไป กรุณานำชาติจอก่อนใช้งาน กดที่ปุ่มครั้งแลกกดค้างอีกครั้งเพื่อเปิดหรือปิดรีโมทคอนโทรล



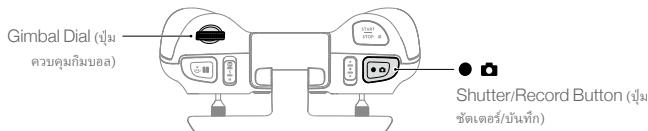
การชาร์จแบตเตอรี่

ใช้สาย USB-C เพื่อต่อ กับอะแดปเตอร์ AC เข้ากับพอร์ต USB-C ของรีโมทคอนโทรล อาจใช้เวลาประมาณ 2.5 ชั่วโมงเพื่อชาร์จรีโมทคอนโทรลเต็มที่



การควบคุมกิมบอลและกล้อง

1. ปุ่ม Shutter/Record: กดหนึ่งครั้งเพื่อถ่ายภาพ หรือเพื่อเริ่มหรือหยุดบันทึกวิดีโอ กดค้างเพื่อเปลี่ยนโหมดระหว่างภาพนิ่งและวิดีโอ
2. Gimbal Dial: ใช้ควบคุมความเอียงของกิมบอล



การควบคุมโดรน

ก้านควบคุมจะควบคุมการหันทิศทาง (pan) การเคลื่อนที่ไปข้างหน้าและยกหัวลง (pitch) และการเคลื่อนที่ไปทางซ้ายและขวา (roll) ของโดรน ใหม่เดียวกันควบคุมกำหนดทิศทางที่เราต้องการให้โดรนของเรางานของการเคลื่อนไหวของก้านควบคุมแต่ละแบบ มีใหม่ดังโปรแกรมสามโหมด ได้แก่ โหมด 1 โหมด 2 และโหมด 3 โหมด 2 จะถูกเลือกโดยค่าเริ่มต้น และผู้ใช้สามารถเปลี่ยนเป็นโหมด 1 หรือโหมด 3 ได้ในเมนูการตั้งค่าเบื้องต้น

โหมด 1

ก้านควบคุมซ้าย



ด้านหน้า



ด้านหลัง



เข้าซ้าย

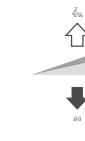


เข้าขวา

ก้านควบคุมขวา



ด้านหน้า



ด้าน



เข้าซ้าย



โหมด 2

ก้านควบคุมซ้าย



ด้านหน้า



ด้านหลัง



เข้าซ้าย

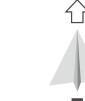


เข้าขวา

ก้านควบคุมขวา



ด้านหน้า



ด้าน



เข้าซ้าย



โหมด 3

ก้านควบคุมซ้าย



ไม่จับแน่น



ด้านหลัง



เข้า



เข้า

ก้านควบคุมขวา



ด้านหน้า



ด้าน



เข้าซ้าย



เข้าขวา

รูปด้านล่างอธิบายวิธีใช้จัดบังคับแต่ละชิ้นโดยโหมด 2 เป็นตัวอย่าง



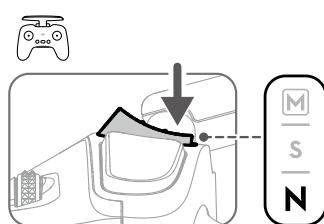
- ตำแหน่งของก้านควบคุม: ก้านควบคุมอยู่ตรงกลาง
- การขยับก้านควบคุม: ดันก้านควบคุมออกจากฐานยึดกลางหรือดันก้านก้านควบคุมออกจากตำแหน่งต่อสุดเมื่อใช้โหมด Manual

รีโมทคอนโทรล (ใหม่เดิม 2)	โดรน (➡➡ แสดงทิศทางของ Nose)	หมายเหตุ
		<p>ก้านควบคุม: ขยับก้านควบคุมทางซ้ายขึ้นหรือลง เพื่อเปลี่ยนแปลง ระดับความสูงของโดรน ผลลัพธ์ก้านควบคุมขึ้นเพื่อเพิ่มระดับความสูง ดันก้านควบคุมลงเพื่อลดระดับ กรุณาหลีกเลี่ยงควบคุมอุปกรณ์ต่างๆในแนวโน้มเวลาเสมอ เพื่อป้องกัน การเก็บเส้นสายตัวอย่างที่พื้นที่ที่ไม่ได้หรือไม่คาดคิด</p> <p>โหมด Normal/Sport: ถ้าก้านควบคุมอยู่ตรงกลาง โดรนจะลอยอยู่กับที่ ใช้ก้านควบคุมด้านซ้ายเพื่อลงจอด เมื่อมองเดอร์หมุนด้วยความเร็ว รอบเดียว ยิ่งถ้าก้านควบคุมถูกตั้งอกไปศูนย์กลางมากเท่าไหร่ โดรนก็จะเปลี่ยนระดับความสูงได้เร็วขึ้นเท่านั้น</p> <p>โหมด Manual: ก้านควบคุมไม่มีศูนย์กลาง ก่อนบิน ให้ปรับก้านควบคุมเพื่อป้องกัน ไม่ให้ก้านควบคุมกลับไปอยู่ศูนย์กลาง</p>
		<p>Yaw Stick (ก้านควบคุมเบื้องหลัง): ขยับก้านควบคุมซ้ายไปทางซ้ายหรือขวาเพื่อควบคุมทิศทางของโดรน ผลลัพธ์ก้านควบคุมไปทางซ้าย เพื่อหมุนโดรนตามเข็มนาฬิกา และไปทางขวาเพื่อหมุนโดรนตามเข็มนาฬิกา ถ้าก้านควบคุมอยู่ตรงกลาง โดรนจะลอยอยู่กับที่ ยิ่งถ้าก้านควบคุมถูกตั้งอกไปในทิศทางเดียวกัน โดรนก็ยิ่งหมุนเร็วขึ้นเท่านั้น</p>
		<p>Pitch Stick (โยกก้านควบคุมขึ้น-ลง): การขยับก้านควบคุมทางขวาขึ้นและลงจะเปลี่ยนมุมก้ม-เบง (pitch) ของโดรน ผลลัพธ์ก้านควบคุมขึ้นเพื่อบินไปข้างหน้า หรือผลลัพธ์ก่อนลง หรือผลลัพธ์ก่อนลงเพื่อบินกลับ หลัง ถ้าก้านควบคุมอยู่ตรงกลาง โดรนจะลอยอยู่กับที่ ยิ่งถ้าก้านควบคุมถูกตั้งอกไปในทิศทางเดียวกัน โดรนก็ยิ่งเคลื่อนที่เร็วขึ้นเท่านั้น</p>
		<p>Roll Stick (โยกก้านควบคุมซ้าย-ขวา): การขยับก้านควบคุมทางขวาไปทางซ้ายหรือขวาจะเปลี่ยนการโยกซ้าย-ขวา (roll) ของโดรน ผลลัพธ์ก้านควบคุมไปทางซ้าย เพื่อบินไปทางซ้าย และทางขวา เพื่อบินไปทางขวา ถ้าก้านควบคุมอยู่ตรงกลาง โดรนจะลอยอยู่กับที่ ยิ่งถ้าก้านควบคุมถูกตั้งอกไปในทิศทางเดียวกัน โดรนก็ยิ่งเคลื่อนที่เร็วขึ้นเท่านั้น</p>

เปลี่ยนโหมดการบิน

เลื่อนสวิตช์เพื่อเลือกโหมดการบินที่ต้องการ

ตำแหน่งหน้า	โหมดการบิน
M	โหมด Manual
S	โหมด Sport
N	โหมด Normal



โหมด Manual ถูกปิดใช้งานโดยค่าเริ่มต้น ตรวจสอบให้แน่ใจว่าสวิตช์ตั้งค่าเป็นโหมด Manual ที่แน่นตา ก่อนจะเปลี่ยนเป็นโหมด Manual หากไม่ตั้งสวิตช์เป็นโหมด Manual ที่แน่นตา โดรนจะยังคงอยู่ในโหมด Normal หรือ Sport ไปที่ Settings, Control, Remote Controller, Button Customization และตั้งค่า Custom Mode เป็นโหมด Manual

ก่อนที่จะใช้โหมด Manual ขอแนะนำให้ขันสกรู F2 ที่ด้านหลังของก้านควบคุม เพื่อไม่ให้ก้านควบคุมกลับไปอุบัติเหตุที่กางและปรับสกรู F1 เพื่อให้แน่ใจว่าแรงด้านของก้านควบคุมนั้นเหมาะสม

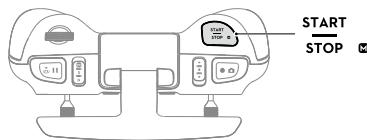
- ⚠**
- เมื่อใช้โหมด Manual โดรนจะไม่มีฟังก์ชันช่วยเหลือการบิน เช่น ระบบป้องกันการสั่นไหวอัตโนมัติ ก่อนใช้โหมด Manual ให้สิ่งที่ไม่ใช่ DJI Virtual Flight เพื่อให้แน่ใจว่าคุณบินได้อย่างปลอดภัย
 - ปรับก้านควบคุม ก่อนที่โดรนจะขึ้นบินเท่านั้น ห้ามปรับค่าระหว่างการบิน

ปุ่มเริ่ม/หยุด

เมื่อใช้โหมด Sport ให้กดหนึ่งครั้งเพื่อเบรกหรือปัดระบบควบคุมความเร็วคงที่ เมื่อเบรกให้รีบันระบบควบคุมความเร็วคงที่ โดรนจะรักษาความเร็วการบินปั๊จุบันและบินไปข้างหน้า

เมื่อใช้โหมด Manual กดสองครั้งเพื่อสตาร์ทหรือหยุดมอเตอร์

เมื่อใช้โหมด Normal หรือ Sport ให้กดหนึ่งครั้งเพื่อยกเลิก Low Battery RTH เมื่อการันบอยหลังปะก្នុងขึ้นในแนวนต้า



- ⚠**
- ระบบควบคุมความเร็วคงที่ที่ได้เฉพาะในโหมด Sport
 - เมื่อปิดใช้งานระบบควบคุมความเร็วคงที่ ให้กดหนึ่งครั้งเพื่อเบรกและบินไปข้างหน้าในแนวราบ ความเร็ว慢ลง รวมทั้งสอดรบบและวันดาจจะกลับคืนไป หากฝึกการบินลืกเสียก้านควบคุม หรือหากได้รับบินอุบัติเหตุในสภาพแวดล้อมที่มีลมแรง

ปุ่ม Flight Pause/RTH (ปุ่มหยุดบินชั่วคราว/ปุ่มนกลับจุดขึ้นบิน)

กดหนึ่งครั้งเพื่อทิ้งไว้ในโหมดเบรกและบินอุบัติเหตุ ตรวจสอบให้แน่ใจว่าบันบังคับการเคลื่อนที่หน้า/หลังและคันบังคับการเคลื่อนที่ซ้าย/ขวากลับไปอุบัติเหตุ แล้วดันก้านคันโยกเพื่อควบคุมการบินต่อไป ถ้าโดรนอยู่ในโหมด RTH หรือลงจอดอัตโนมัติ กดหนึ่งครั้งเพื่อออกจากโหมด RTH ก่อนจะเบรก

เมื่อใช้โหมด Normal ให้กดปุ่มเพื่อทิ้งไว้ในโหมดเบรกและบินอุบัติเหตุ โดรนจะกลับสู่การบินตามระดับแนวราบและใหม่การบินจะเปลี่ยนเป็นโหมด Normal โดยอัตโนมัติ

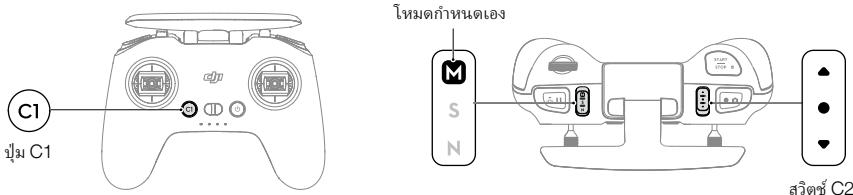
กดปุ่ม RTH ถ้าจำเป็น ก่อนที่จะส่งเสียงบีบ เพื่อบ่งชี้ว่ามีการเริ่มต้นในโหมด RTH กดปุ่มนี้อีกครั้งเพื่อยกเลิกค่าสั่ง RTH และกลับไปควบคุมได้รับอีกครั้ง อ่านรายละเอียดในหัวข้อ Return to Home (กลับจุดขึ้นบิน) เพื่อทราบข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับ RTH



Customizable Button (ปุ่มที่ตั้งค่าได้เอง)

ฟังก์ชันของปุ่มที่ตั้งค่าได้เองสามารถตั้งค่าได้ใน การตั้งค่ารีโมทคอนโทรลที่แวนเดา รวมถึงปุ่ม C1 สวิตซ์ C2 และไฟ mode กำหนดเอง ปุ่ม C1 และสวิตซ์ C2 สามารถใช้เป็นทางเลือกสำหรับฟังก์ชันต่างๆ เช่น การเพิ่ม การลด หรือการตั้งคุณสมบัติโหมด หรือเปิดหน้าจอการส่องเสียงบีบ ESC หรือไฟเสริมต้านลม

ไฟ mode กำหนดเองสามารถตั้งค่าเป็นไฟ mode Manual หรือไฟ mode Sport ได้

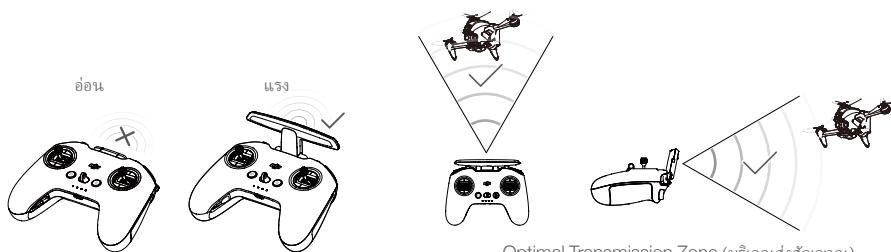


การเตือนจากรีโมทคอนโทรล

รีโมทคอนโทรลจะส่งเสียงเตือนระหว่าง RTH ไม่สามารถยกเลิกการแจ้งเตือนได้ รีโมทคอนโทรลจะส่งเสียงเตือน เมื่อแบตเตอรี่อยู่ใน 6% - 15% สามารถปิดการเตือนระหว่างแบตเตอรี่อยู่ในได้ด้วยการกดปุ่มเบรก/ปิด การแจ้งเตือนจะดับลงเมื่อวิ่งคุณจะต้องขึ้น เมื่อระดับแบตเตอรี่น้อยกว่า 5% และไม่สามารถยกเลิกได้

Optimal Transmission Zone (บริเวณส่งสัญญาณ)

สัญญาณระยะห่างโดยรันกับรีโมทคอนโทรลจะตี่ที่สุด เมื่อเสาสัญญาณอยู่ในตำแหน่งสอดคล้องกับโดยรอบตามภาพด้านล่าง

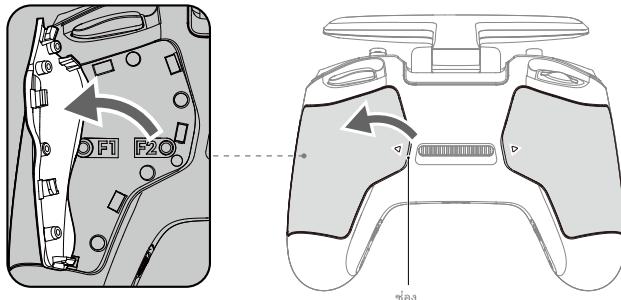


⚠️ ห้ามใช้อุปกรณ์ไร้สายอื่นที่มีคลื่นความถี่เดียวกันเพื่อหลีกเลี่ยงการรบกวนรีโมทคอนโทรล

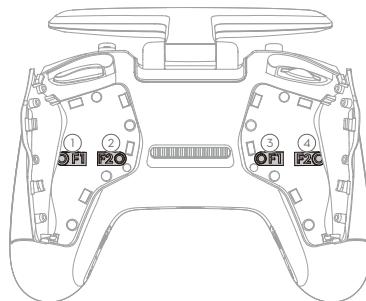
การปรับรับก้านควบคุม

เมื่อใช้ไฟแนนซ์ Manabu ให้ปรับรับก้านควบคุมตามไฟแนนซ์ใหม่ด้วยก้านควบคุมของคุณเพื่อประสบการณ์การใช้งานที่ดีขึ้น

- พลิกรีโมทคอนโทรลและยกที่จับยางด้านหลังจากห้องด้านใน



- ถอดหัวหันน้ำรีโมทคอนโทรล ใช้ประแจหกเหลี่ยม H1.5 เพื่อปรับเปลี่ยนท่าทางของก้านควบคุมและปรับให้ก้านควบคุมกลับไปอยู่ศูนย์กลางในแนวตั้งอีกครั้ง และตรวจสอบความแม่นยำของขั้นสกุร F1 และตรวจสอบการควบคุมจะลดลงเมื่อคลายสกุร F1 การปรับศูนย์กลางจะช่วยให้ใช้งานเมื่อขั้นสกุร F2 และการตั้งศูนย์ใหม่จะเป็นไปได้ใช้งานเมื่อคลายสกุร F2



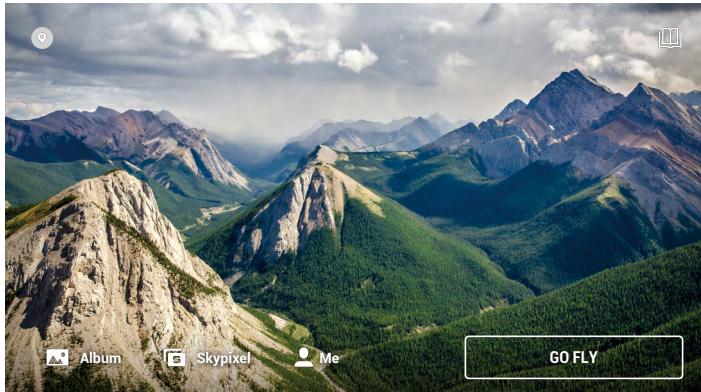
- ① F1 สกุรปรับแรงด้านก้านควบคุมขวา (แนวตั้ง)
- ② F2 สกุรปรับศูนย์ก้านควบคุมขวา (แนวตั้ง)

- ③ F1 สกุรปรับแรงด้านก้านควบคุมซ้าย (แนวตั้ง)
- ④ F2 สกุรปรับศูนย์ก้านควบคุมซ้าย (แนวตั้ง)

- ติดที่จับยางอีกครั้ง เมื่อการปรับเสร็จสมบูรณ์

แอป DJI Fly

เข้ามาย้อมต่อแม่ว่าด้านกับอุปกรณ์มือถือ เปิดแอปฯ DJI Fly และเข้าสู่หน้าจอหลัก แตะ GO FLY เพื่อแสดงการส่งวิดีโอซึ่งช่วยให้คุณสามารถเชื่อมต่อและส่องกล้อง FPV ได้



จุดขึ้น

ชุมชนหรือเมืองปั่นเที่ยวบินและสถานที่ถ่ายทำในบริเวณใกล้เคียง เรียนรู้เพิ่มเติมเกี่ยวกับโซน GEO และชุมภาพถ่ายทางอากาศของสถานที่ต่าง ๆ ที่ถ่ายโดยผู้ใช้รายอื่น

Academy

แท็บไซต์สอนที่มุ่งความสนใจเพื่อเข้าสู่ Academy และดูบทแนะนำฝึกสัมภาระที่ เคล็ดลับการบิน ความปลอดภัยในการบินและเอกสารอื่นๆ

SkyPixel

เข้าสู่โหมด SkyPixel เพื่อชุมวิดีโอและภาพที่ผู้ใช้อื่นแชร์ไว้

Profile

ดูข้อมูลบัญชี, บันทึกการบิน, ฟอร์ม DJI, ร้านค้าออนไลน์, Find My Drone (ค้นหาโดรนของคุณ) และการตั้งค่าอื่น ๆ

-
- นำงประเทศและภูมิภาคต้องการรายงานตำแหน่งของโดรนแบบเรียลไทม์และบิน ด้วยเหตุนี้จึงจำเป็นต้องเข้ามาย้อมต่อแม่ว่ากับอุปกรณ์เคลื่อนที่และเรียกใช้ DJI Fly ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ตรวจสอบและปฏิบัติตามข้อบังคับของท้องถิ่น
-



- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าาร์จไฟร์สตัฟท์เคลื่อนที่ของคุณเต็มแล้วก่อนจะเปิดแอป DJI Fly
- เมื่อใช้แอป DJI Fly ต้องใช้หมด Mobile cellular data ติดต่อกับดีไซน์บริการเครือข่ายของคุณเพื่อทราบค่าใช้จ่าย
- ถ้าคุณใช้ไฟร์สตัฟท์เคลื่อนที่เป็นประจำ ห้ามรับสายที่โทรศัพท์มือถือที่ไม่ได้รับการรับส่งข้อมูลระหว่างการบิน
- ถ้านายเลือกกลับต้นความปลดภัย ค่าเดือน และข้อสงวนสิทธิ์ยังคงถูกต้องและดีจากกำหนดที่เกี่ยวข้อง และการบันทึกที่ได้รับอนุญาต
- ใช้การสอนใช้งานในแอปเพื่อฝึกกักษะการบินของคุณ หากคุณยังไม่เคยบินเครื่องมา ก่อน หรือเมื่อประสบภารณ์ใหม่ พึงพอใจจะบินได้ดีขึ้นอย่างมั่นใจ
- แอปนี้ออกแบบมาเพื่อช่วยคุณในการบิน ใช้จิจารณ์ภายนอกของคุณ และห้ามทิ้งแอปเพื่อควบคุมโดรนของคุณ การใช้งานแอปนี้ของคุณต้องเป็นไปตามข้อกำหนดการใช้งานของ DJI Fly และนโยบายความเป็นส่วนตัวของ DJI ถ้านั่นห้ามต่อสัมภาระเยื่อได้ในแอป

การบิน

เมื่อเริ่มความพร้อมก่อนบินเรียบร้อยแล้ว ขอแนะนำให้คุณฝึกทักษะการบินของคุณและฝึกบินอ่างปลอดภัย ตรวจสอบให้แน่ใจว่า ทุกการบินนั้นทำมาบินในพื้นที่ที่ถูกกฎหมาย ความสูงในการบินจำกัดไว้ที่ 500 ม. ห้ามกินความสูงนี้ ปฏิบัติตามกฎหมายและข้อบังคับท้องถิ่น อ่างเคลื่อนเครื่องดื่มเมื่อบิน อย่าลืมอ่านข้อสงวนสิทธิ์และคำแนะนำด้านความปลอดภัยของ DJI FPV เพื่อทำความเข้าใจประกาศด้านความปลอดภัยก่อนบิน

ข้อกำหนดสภาวะแวดล้อมทางการบิน

- ห้ามใช้เครื่องในสภาวะแวดล้อมที่รุนแรง รวมถึงเมื่อเรอรมเกิน 13.8 เมตร/วินาที หรือมากกว่า ฝันตก และหมอกลง
- บินในพื้นที่เปิดโล่งเท่านั้น อาคารสูงและสิ่งก่อสร้างที่เป็นโลหะขนาดใหญ่อาจส่งผลกับความถูกต้องของเซ็นเซอร์ที่ติดไว้ด้วย GPS ได้ ของแนะนำให้ดูระดับความสูงที่ต้องการบินอย่างมาก การเล่านั้นอยู่ต่ำกว่า 5 เมตร
- หลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวาง ผู้ใช้ชาน ส่ายไฟฟ้าแรงสูง ตัวไม้ และแหล่งน้ำ ขอแนะนำให้ดูระดับความสูงที่ต้องการบินอยู่ต่ำกว่า 3 เมตร
- ลดร่องรอยน้ำที่ห้องน้ำสุด โดยการหลีกเลี่ยงพื้นที่ที่มีกระแสแม่เหล็กไฟฟ้าแรงสูง เช่น บวิเวนไกลสกายไฟฟ้า สถานีไฟฟ้าย่อย และอุปกรณ์ที่มีการกระจายสัญญาณเลี้ยงหรือภาพ
- สมรรถนะของโครงสร้างและแบบเต็มรูป ขึ้นอยู่กับปัจจัยของสภาวะแวดล้อม เช่น ความหนาแน่นของอากาศและอุณหภูมิ โปรดใช้ความระมัดระวังเมื่อปักธงที่สูงกว่าระดับน้ำทะเล 19,685 ฟุต (6,000 m) มีผลต่อประสิทธิภาพของแบตเตอรี่และเครื่องบินอาจลดลง
- โดยรวมไม่สามารถใช้ GPS ได้ในแนบทวีปีชั้นโลก เมื่อต้องบินในบริเวณที่ไม่ใช้ระบบจับภาพแพตต์ดูด้านล่าง
- ถ้าหากขึ้นบินจากพื้นที่ที่มีการเคลื่อนไหว เช่น เรือที่กำลังแล่น หรืออุปกรณ์ติดหัวบินด้วยความเร็วต้องระวัง

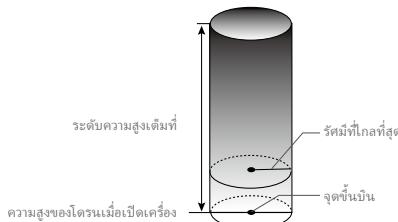
ข้อจำกัดการบิน และ GEO Zones (พื้นที่ควบคุมการบิน)

ผู้ควบคุมอากาศยานไร้คนบิน (UAV) ควรปฏิบัติตามกฎหมายจากองค์กรก้าบคุณลักษณะ องค์การการบินพลเรือนระหว่างประเทศ องค์การบริหารการบินแห่งชาติ และหน่วยงานการบินท้องถิ่น ด้วยเหตุผลด้านความปลอดภัย การจำกัดด้านการบินเมื่อการบินมีการเปิดใช้งานโดยค่าเริ่มต้น เพื่อช่วยให้ผู้ใช้บินได้รับลักษณะเดียวกันต่อจากปลดภัยและออกกฎหมาย ผู้ใช้สามารถตั้งค่าการจำกัดการบินได้ทั้งความสูงและระยะทาง

ข้อจำกัดด้านระยะด้วยความสูง จำกัดด้านระยะทาง และฟีล์กซ์ GEO zones จะทำงานพร้อมกันเพื่อให้เกิดความปลอดภัยในการบินเมื่อ GPS ใช้งานได้ เมื่อ GPS ใช้งานไม่ได้ จะสามารถจำกัดได้เฉพาะระยะด้วยความสูงเท่านั้น

ข้อจำกัดด้านระยะด้วยความสูงและระยะทาง

ผู้ใช้สามารถเปลี่ยนชุดจำกัดความสูงและค่าคงที่ความสูงได้ตามต้องการ เมื่อทำการบิน การบินของเครื่องจะจำกัดให้ห้อยในพื้นที่ท่องเที่ยวที่กำหนดโดยการตั้งค่าเหล่านี้ ชุดจำกัดเหล่านี้มีรายละเอียดดังนี้



เพื่อ GPS ใช้งานได้

	การใช้ก้าดต้านการบิน	แวนดา	ตัวแสดงสถานะโดรน
ระดับความสูงที่สูงที่สุด	ระดับความสูงของโดรนไม่สามารถเกินจากค่าที่ระบุ	คำเตือน: ถึงระดับความสูงที่จำกัด	ไฟกะพริบสีเขียวและแดงสับกัน
รัศมีที่ไกลที่สุด	ระยะห่างของโดรนต้องอยู่ในขอบเขตที่ใกล้ที่สุด	คำเตือน: ถึงจุดไกลที่สุดที่จำกัด	

เมื่อสัญญาณ GPS อ่อน

	การใช้ก้าดต้านการบิน	แวนดา	ตัวแสดงสถานะโดรน
ระดับความสูงที่สูงที่สุด	ความสูงจำกัดไว้ที่ 98 ฟุต (30 เมตร) เมื่อสัญญาณ GPS อ่อน	คำเตือน: ถึงปีกดความสูงแล้ว	ไฟกะพริบสีแดงและเขียวสับกัน
รัศมีที่ไกลที่สุด	ข้อจำกัดของรัศมีอุปกรณ์ได้ใช้งานและไม่สามารถรับการแจ้งเตือนในแวนดาได้		

- ⚠** • เมื่อปิดเครื่องโดรน จึงไม่มีการจำกัดระดับความสูง หากสัญญาณ GPS อ่อนระหว่างบิน tron ได้ที่สัญญาณ GPS ที่แสดงเป็นสีขาวหรือสีเหลือง
- ถ้าโดรนอยู่ใน GEO zone และไม่มีสัญญาณ GPS หรือสัญญาณอ่อน ตัวบ่งบอกสถานะโดรนจะขึ้นไฟสีแดงเป็นเวลาห้าวินาทีทุกสิบสองวินาที
 - ถ้าโดรนแจ้งปีกดความสูงหรือรัศมี คุณจะยังควบคุมโดรนได้ แต่จะไม่สามารถบินไปกล่องไฟได้ถูก
 - เพื่อความปลอดภัย อย่าบินในโกลเด้นชั่วโมงบิน ทางด่วน สถานีรถไฟ วางรถไฟ เขตเมืองหรือพื้นที่เสียงอ่อน ๆ บินโดรนให้อยู่เบื้องพาระในแนวสายตาที่คุณมองเห็นได้

GEO Zones

GEO Zones ทุกแห่งมีเว็บไซต์ทางการของ DJI ที่ <https://www.dji.com/flysafe> GEO zones แห่งเป็นหลายประเทศ รวมถึงพื้นที่ เช่น ส้านานบิน พื้นที่ที่ซึ่งมีเครื่องบินบินในระดับต่ำ พร้อม aden ระหว่างประเทศ และพื้นที่ที่เสี่ยง เช่น โรไฟฟี คุณจะได้รับข้อความแจ้งที่แวนดา หากโดรนของคุณเข้าใกล้ GEO zone และโดรนจะถูกจำกัดไม่ให้บินเข้าไปในพื้นที่

รายการตรวจสอบก่อนขึ้นบิน

- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าแบตเตอรี่ในโดรนได้ชาร์จเต็มที่แล้ว
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าติดตั้งพัด扇อย่างถูกต้องและแน่นหนา
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าแบตเตอรี่ในโดรนอ่อนล้าและแบตเตอรี่ในโดรนได้ชาร์จเต็มที่แล้ว
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่ากิมบลล์และกล้องทำงานปกติ
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่ากิมบลล์และกล้องทำงานได้ตามปกติ
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่ากิมบลล์และกล้องทำงานได้ตามปกติและแสดงผลลัพธ์
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่ากิมบลล์และกล้องทำงานได้ตามปกติและแสดงผลลัพธ์
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่ากิมบลล์และกล้องทำงานได้ตามปกติและแสดงผลลัพธ์
- ใช้เฉพาะอุปกรณ์ที่ห้าม DJI เก็บไว้ในกระเป๋าเดินทางที่ห้ามนำเข้าประเทศที่ห้ามนำเข้า

ติดเครื่อง/ดับเครื่องมอเตอร์

การติดเครื่องมอเตอร์

โหมด Normal/Sport

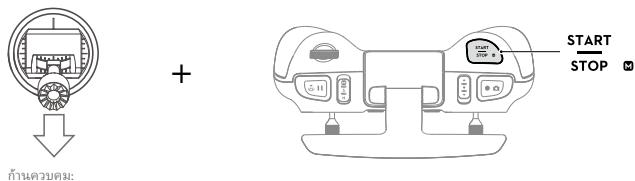
CSC ใช้เพื่อสตาร์ทมอเตอร์ ลากก้านควบคุมทั้งสองอันลงไปที่มุมด้านใน หรือปีดออกไปที่มุมด้านนอก เพื่อติดเครื่องมอเตอร์ เมื่อมอเตอร์เริ่มหมุนแล้ว ปล่อยก้านควบคุมทั้งสองอันพร้อมกัน



หรือ

โหมด Manual

ตรวจสอบให้แน่ใจว่าก้านควบคุมอยู่ในตำแหน่งต่อสุดและกดปุ่มเริ่ม/หยุดสองครั้งเพื่อสตาร์ทมอเตอร์



ก้านควบคุม:

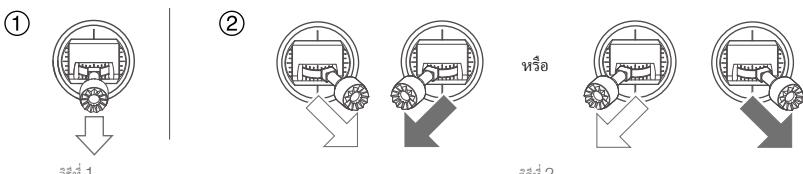
ดับเครื่องมอเตอร์

โหมด Normal/Sport

การดับเครื่องมอเตอร์ที่ได้ส่องสว่าง

วิธีที่ 1: เมื่อไดรเวลลงจอดแล้ว กดก้านควบคุมลงและค้างไว้ มอเตอร์จะหยุดหลังจากนั้นสามวินาที

วิธีที่ 2: เมื่อไดรเวลลงจอดแล้ว ให้กดก้านควบคุมลงและดำเนินการ CSC แบบเดียวกับที่ใช้ในการสตาร์ทมอเตอร์ ปล่อยก้านควบคุมทั้งสองอัน ทันทีที่มอเตอร์ดับ

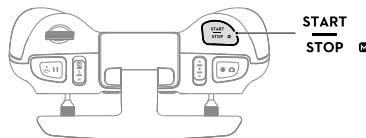


หรือ

วิธีที่ 2

โหมด Manual

เมื่อโดรนลงจอดกับปุ่มเริ่ม/หยุดส่องครั้ง เพื่อหยุดมอเตอร์



- 💡 • เพื่อความปลอดภัยในการบินขอแนะนำให้เปลี่ยนเป็นโหมดปกติก่อนลงจอด

ดับเครื่องมอเตอร์ระหว่างบิน

เลือกโหมด Normal หรือ Sport การดับเครื่องมอเตอร์ระหว่างบินควรทำเฉพาะเมื่อใช้ค่าสั่งควบคุมแบบ CSC ระหว่างการบินเมื่อเกิดเหตุการณ์ฉุกเฉินหันน้ำเช่น มองเหตุการณ์ทางอากาศ โดรนเกิดการชน โดรนหมุนกลากร้าว ควบคุมได้ไม่ได้ หรือโดรนกำลังจะบินเข้าหรือบินต้องลงอย่างรวดเร็ว การดับเครื่องมอเตอร์ทันสามารถแปลงเป็นโหมดปกติได้ในเวลา

เมื่อใช้โหมด Manual กดปุ่มเริ่ม/หยุดส่องครั้งเพื่อหยุดมอเตอร์ได้ตลอดเวลา

⚠️ การดับเครื่องมอเตอร์ระหว่างบินอาจทำให้โดรนตกได้

ทดสอบการบิน

ขั้นตอนขึ้นบิน/ลงจอด

1. วางโดรนไว้บนพื้นที่โล่ง รวมเริ่มโดยที่ตัวแสดงสถานะโดรนชี้ทางด้านหน้า
2. เปิดเครื่องเดวน้ำ ปีบหัวดูโน้ตบุ๊ก และโดรน
3. รอกว่าดับแสดงสถานะโดรนจะพร้อมสีเขียวชัดๆ เพื่อบังชี้ว่ามีการบันทึกอุปกรณ์ขึ้นบินไว้เรียบร้อยแล้วและเดินทางเดินทาง
4. ติดเครื่องมอเตอร์
5. กดทันควบคุมเบาๆ เพื่อขึ้นบิน
6. ตั้งกันควบคุมลง เพื่อลงจอด
7. ดับเครื่องมอเตอร์ที่ออกจากจอด
8. ปิดโดรน ด่วนดูและปิดปีบหัวดูโน้ตบุ๊ก

วิธีออกแบบนำการใช้งานและเคล็ดลับ

1. รายการตรวจสอบก่อนขึ้นบินออกบินมาเพื่อช่วยให้คุณบินได้อย่างปลอดภัยและเพื่อให้แนใจว่าคุณบันทึกวิดีโอได้ระหว่างบิน ตรวจสอบรายการตรวจสอบก่อนขึ้นบินให้ครบถ้วนก่อนการบินทุกครั้ง
2. เลือกโหมดการทำงานของก้มน้อม
3. ขอมแนะนำให้ถ่ายภาพหรือบันทึกวิดีโอมือบินในโหมด Normal
4. ห้ามบินในสภาวะอากาศที่เลวร้าย เช่น เมื่อฝนตกหรือลมแรง
5. เลือกการตั้งค่ากล้องที่เหมาะสมกับความต้องการของคุณที่สุด
6. ลองทดสอบการบินเพื่อสร้างสัมภาระการบิน และพัฒนาสภาพแวดล้อมก่อนบินจริง
7. กดทันควบคุมลงเบาๆ เพื่อให้การเดินทางกลับบ้านราบรื่น
8. เมื่อใช้โหมด Manual ให้บันทึกภาพและเดินทางกลับบ้านเพื่อความปลอดภัยในการบิน



สิ่งสำคัญคือต้องเข้าใจแนวการทำงานของเครื่องบินขั้นพื้นฐาน เพื่อความปลอดภัยของทั้งตัวคุณเองและคนรอบข้าง ต้องอ่านข้อสรุปสิทธิ์และคำแนะนำด้านความปลอดภัย

การนำร่องรักษา

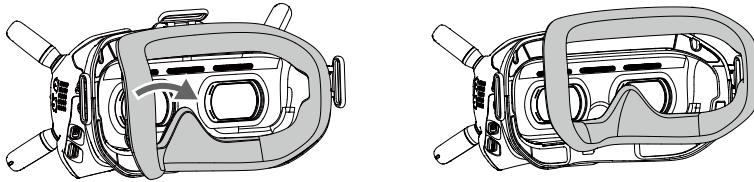
แวนดา

การทำความสะอาด

ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ถอดแวนด้าต่อจากที่ชาร์จก่อนทำความสะอาดและตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่มีสายเคเบิลเสื่อมต่ออยู่ที่ความสะอาดพื้นผิวของแวนด้าด้วยผ้าไมโครไฟเบอร์หรือผ้าเช็ดสำหรับทำความสะอาดในกรณีการทำความสะอาดไฟมบุให้ชุบน้ำด้วยน้ำสะอาดแล้วเช็ดไฟมบุ

การเปลี่ยนไฟมบุ

ไฟมบุติดอยู่กับแวนด้าด้วยแคนที่นิ่งแกะ เมื่อเปลี่ยนไฟมบุ ให้ค่อย ๆ ลอกจากด้านซ้ายหรือด้านขวา จัดแคนไว้ใหม่ให้ตรงกับแวนด้าและกดไฟมลงเพื่อให้ติดแน่น



การนำร่องรักษาเลนส์

ใช้ผ้าสะอาดเช็ดเลนส์เบา ๆ

1. ชุบผ้าที่ทำความสะอาดด้วยแอลกอฮอล์หรือน้ำยาเช็ดเลนส์
2. เช็ดเบื้องต้นจากตรงกลางไปข้างขอบด้านนอกของเลนส์



- ห้ามใช้แอลกอฮอล์เพื่อทำความสะอาดไฟมบุ
- เลนส์มีความคมบาง ทำความสะอาดเบา ๆ ห้ามทิ้งไฟล์เลนส์เป็นรอย เพราะจะทำให้ประสบการณ์การรับชมโดยรวมเสียหาย
- เก็บแวนด้าไว้ในห้องที่อุณหภูมิห้องปกติและไม่มีความชื้น เพื่อหลีกเลี่ยงความเสียหายที่อาจเกิดจากอุณหภูมิสูงและสภาพแวดล้อมที่ชื้น

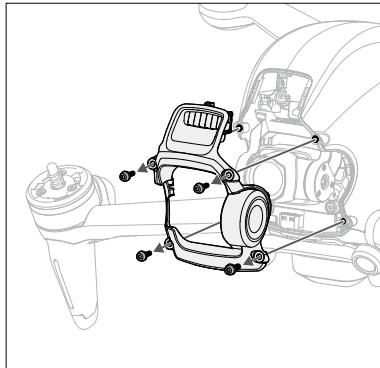
โดรน

ท่าตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อเปลี่ยนส่วนประกอบของโดรน เช่น ตัวครอบด้านบน กิมโนล และกล้องหรืออุปกรณ์ลงจอด

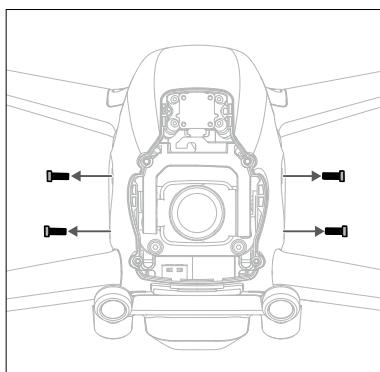
กิมโนลและกล้อง (รวมตัวครอบด้านบน)

การถอด

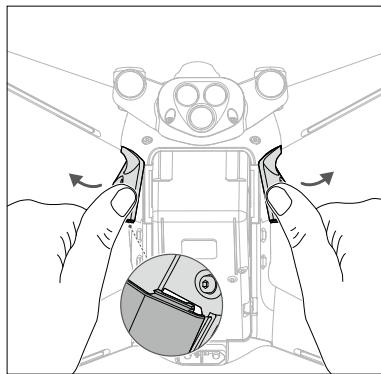
1. ถอนสกรู M1.6 สี่ตัวที่ด้านหน้าและถอนตัวครอบป้องกันออก



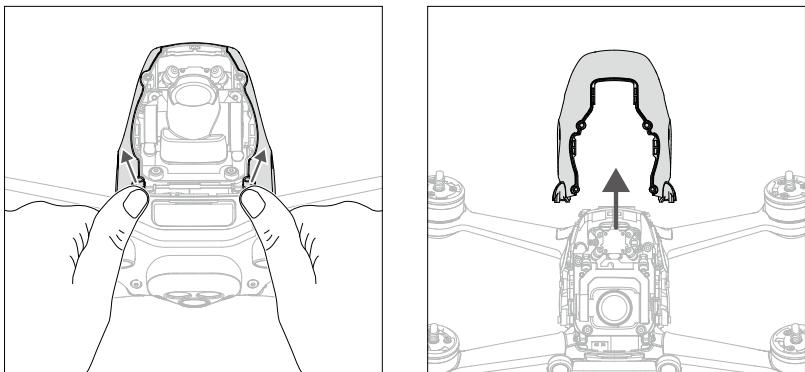
2. ถอนสกรู M2 สี่ตัวที่สองด้าน



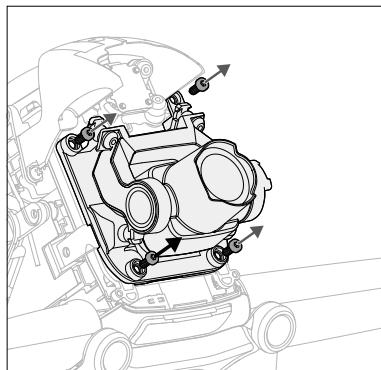
3. จัดมุมของตัวครอปด้านบนจากด้านล่างของโดรน



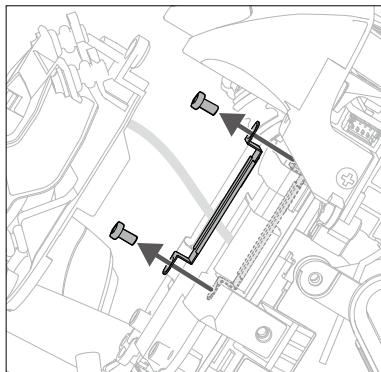
4. หันหน้าไปทางโดรน จับแขนโนโตรนด้านหน้าแล้วดันไปตามทิศทางที่แสดงเพื่อถอดตัวครอปด้านบนออก



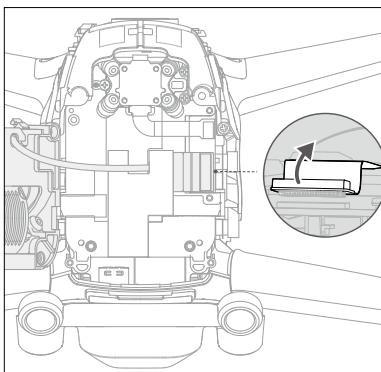
5. ถอดสกรู M2 สี่ตัวที่ด้านหน้า



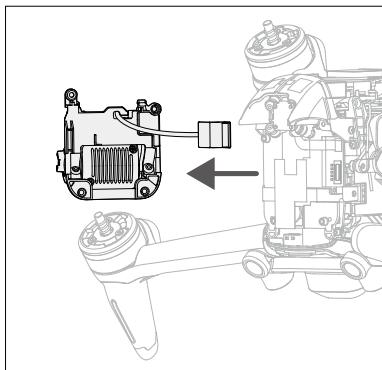
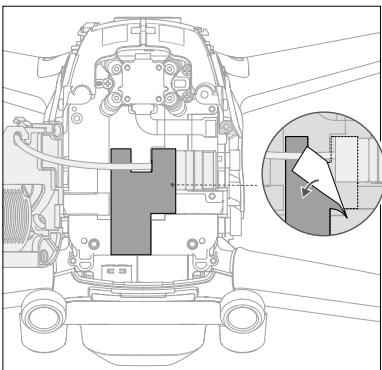
6. ถอนสกรู M1.6 สองตัวที่ด้านข้างก่อนถอนคอดช์ส่วนโลหะ



7. ใช้เครื่องมือที่เหมาะสมเพื่อยกและถอนบั๊บท่อ FPC บน กิมบล็อกและกล้อง

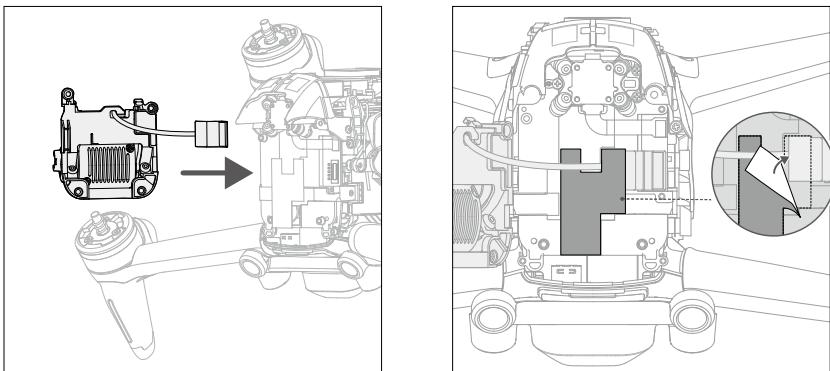


8. นีกมุมด้านหนึ่งของเทปปิดเพื่อนำกิมบล็อกและกล้องออก

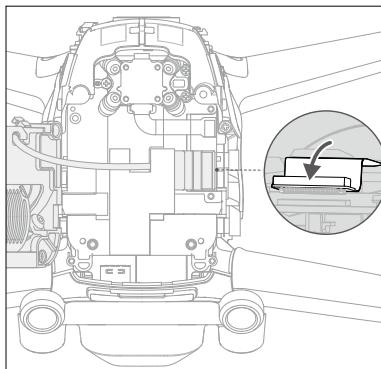


การติดตั้ง

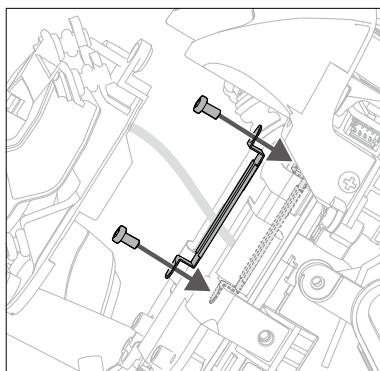
1. เตรียมกิมบอลและกล้องใหม่ จัดสายเคเบิลขึ้นต่อให้ตรงตำแหน่งและยึดด้วยเทปปีก



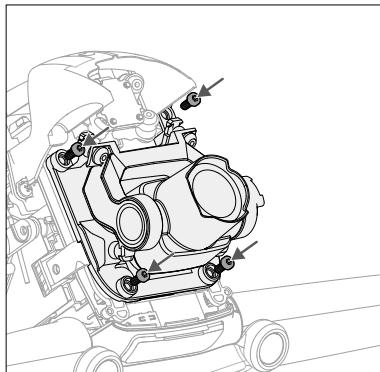
2. จัดแนววัสดุและกดเข้าต่อ FPC ของกิมบอลและกล้องลงเพื่อให้แน่ใจว่าเชื่อมต่อเข้าที่ถูกต้องแน่นหนาแล้ว



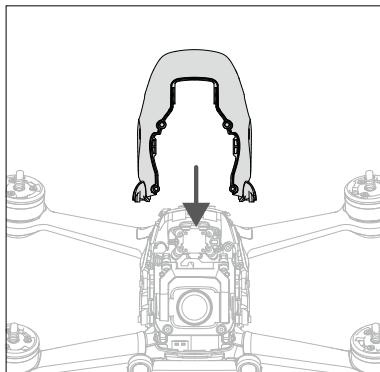
3. ติดแผ่นโนโลหะทางด้านขวาแล้วขันสกรู M1.6 สองตัวให้แน่น



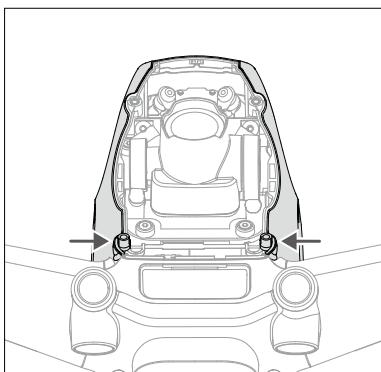
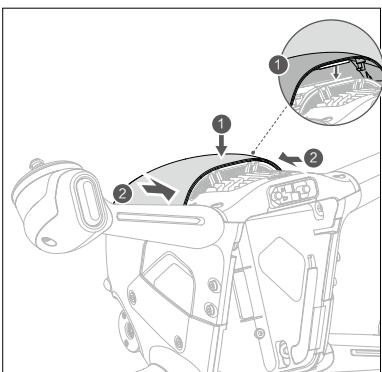
4. ติดตั้งกิมบูลและกล้องแล้วขันสกรู M2 สี่ตัวใหแน่น



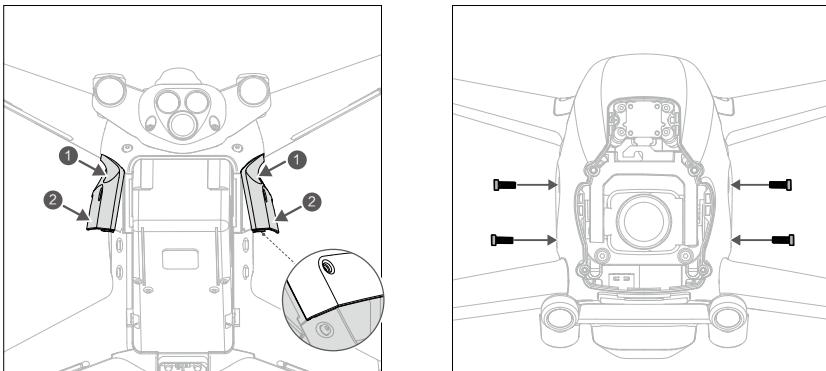
5. เตรียมตัวครอบด้านบนใหม่เพื่อติดตั้ง



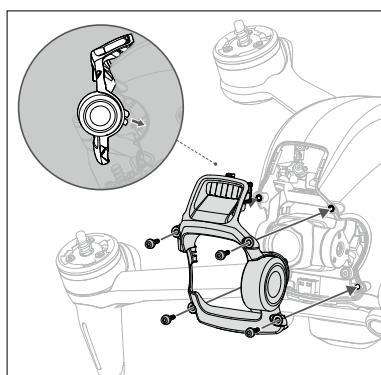
6. กดตำแหน่งต่อไปนี้ตามลำดับเพื่อให้แน่ใจว่าติดตั้งตัวครอบด้านบนของ่างแน่นหนาแล้ว



7. งดด้านข้างของตัวครอบด้านบนเล็กน้อย เพื่อไม่เสียรัดเข้าไปในช่องของโดรนและขันสกรู M2 สี่ตัวทั้งสองด้าน



8. ติดตั้งตัวครอบป้องกันจากด้านบนและตรวจสอบให้แน่ใจว่าซองต่าง ๆ ลงตัวแล้ว ขันสกรู M2 สี่ตัวที่ด้านหน้าเพื่อให้การติดตั้งเสร็จสมบูรณ์



การภาคิณฑกิมโนลและกล้อง

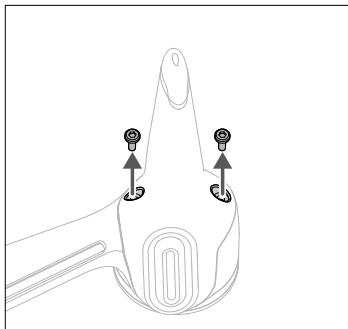
หลังจากเบนเลี่ยนกิมโนลและกล้องแล้ว ก็ต้องใส่กล้องเข้าไปในลิ้นชัก ให้ด้วยไฟเลเซอร์ตามที่ระบุไว้ในคู่มือนี้

- เปิดเครื่องโดรน วนนตา และรีโมทคอนโทรล ตรวจสอบว่าซอมต่ออุปกรณ์ทั้งหมดแล้ว
- เชื่อมต่อพอร์ต USB-C ของแวนนตาเข้ากับอุปกรณ์เคลื่อนที่ เป็นไฟล์การใช้งาน DJI Fly และปฏิบัติตามคำแนะนำที่ระบุไว้ในไฟล์การใช้งาน

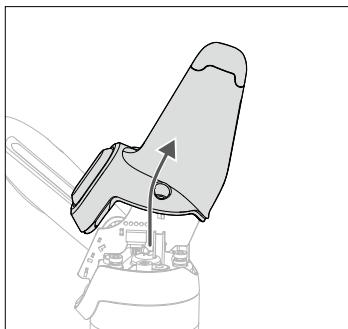
อุปกรณ์ลงจอด

การติดตั้ง

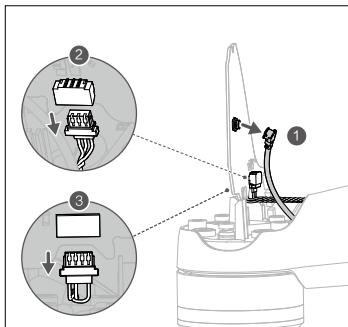
1. ถอนสกรู M1.6 สองตัวที่ด้านล่างของอุปกรณ์ลงจอดต้านชัย



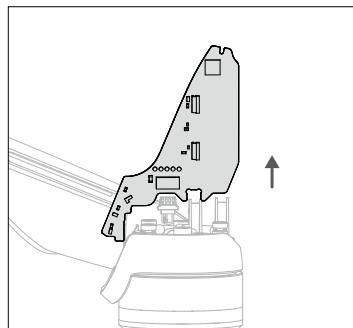
2. ถอนอุปกรณ์ลงจอดตามภาพ



3. ถอนแผงไฟเสาจากขาของอุปกรณ์ลงจอด

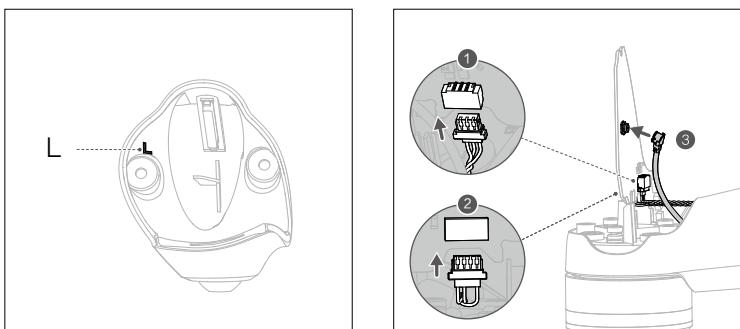


4. ถอนขั้วต่อเส้าอากาศและขั้วต่อสายไฟ 3 พินและ 4 พินทั้งสองด้านของออร์ด

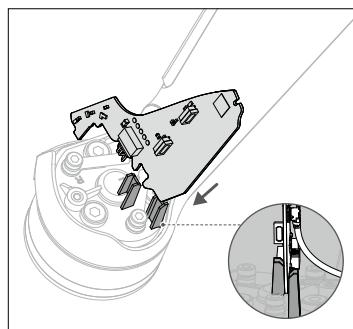


การติดตั้ง

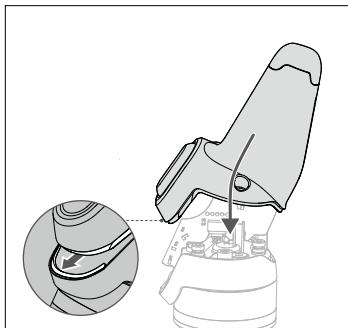
1. ตรวจสอบเครื่องหมายบนปุ่มกดล็อก และถอดแผงไฟเส้าอากาศออกจากที่มีเครื่องหมาย L เชื่อมต่อขั้วต่อสายไฟ 3 พินและ 4 พินและขั้วต่อเส้าอากาศที่ด้านล่างของมอเตอร์ด้านหน้าข้าง และตรวจสอบให้แน่ใจว่าแน่นตีล็อว



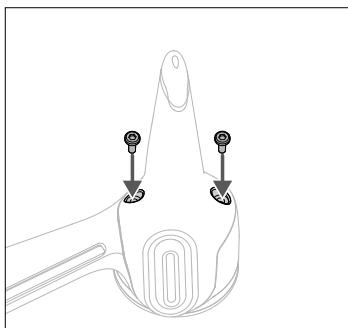
2. ใส่บอร์ดระหว่างทำแทบเนื่องด้วยทั้งสองบนฐานมอเตอร์



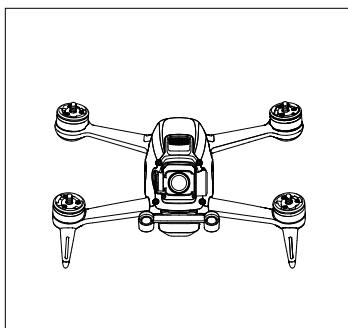
3. ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเลี่ยงช่องอุปกรณ์ลงจอดในตำแหน่งที่สอดคล้องกับช่องฐานมอเตอร์อย่างเหมาะสม



4. บันสกรู M1.6 ส่องตัวให้แน่นหนาเพื่อทำการติดตั้ง



5. ท้าข้าบันตอนด้านบนเพื่อติดตั้งอุปกรณ์ลงจอดที่ด้านขวา อุปกรณ์ลงจอดมีเครื่องหมาย R



ภาคผนวก

ข้อมูลจำเพาะ

โครงสร้าง	
น้ำหนักเมื่อขึ้นบิน	ประมาณ 795 กรัม
ขนาด	178×232×127 มม. (ไม่รวมใบพัด) 255×312×127 มม. (รวมใบพัด)
ระยะทางแนวทแยง	245 มม.
ความเร็วเพิ่มขึ้นสูงสุด	8 เมตร/วินาที (โหมด Normal) 15 เมตร/วินาที (โหมด Sport) ไม่จำกัด (โหมด Manual)
ความเร็วลดลงสูงสุด	7 เมตร/วินาที (โหมด Normal) 10 เมตร/วินาที (โหมด Sport) ไม่จำกัด (โหมด Manual)
ความเร็วสูงสุด (ใกล้เคียงกับระดับน้ำหน้า ทะลุ ไม่มีล็อก)	15 เมตร/วินาที (โหมด Normal) 27 เมตร/วินาที (โหมด Sport) 39 เมตร/วินาที (โหมด Manual)
การเร่งความเร็วสูงสุดในแนวราบ (ใกล้ระดับน้ำหน้าทะลุ ไม่มีล็อก)	0-100 kph: 2 วินาที (โหมด Manual)
ใช้งานได้สูงสุดที่หนีระดับน้ำทะเล	6000 เมตร
ระยะเดินบินได้นานที่สุด	ประมาณ 20 นาที (วัดระหว่างบินที่ 40 kph ในสภาพแวดล้อมที่ไม่มีลม)
เวลาบินอยู่ที่สูงสุด	ประมาณ 16 นาที (วัดในสภาพไม่มีลม)
ระยะทางบินได้ใกล้สุด	16.8 กม. (วัดในสภาพไม่มีลม)
การต้านความเร็วลมสูงสุด	13.8 เมตร/วินาที
อุณหภูมิในการใช้งาน	14° - 104° ฟาเรนไฮต์ (-10° - 40° เซลเซียส)
GNSS	GPS+GLONASS+Galileo
ความถี่ที่ใช้งาน	2.400-2.4835 GHz; 5.725-5.850 GHz
ไฟจากตัวส่งสัญญาณ (EIRP)	2.4 GHz: ≤31.5 dBm (FCC), ≤20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.8 GHz: ≤31.5 dBm (FCC), ≤25.5 dBm (SRRC), ≤14 dBm (CE)
ระยะความแม่นยำในการบินอยู่ที่	แนวตั้ง: ±0.1 m (ใช้ระบบตรวจจับ Vision Positioning), ±0.5 m (ใช้ GPS Positioning) แนวราบ: ±0.3 m (ใช้ระบบตรวจจับ Vision Positioning), ±1.5 m (ใช้ GPS Positioning)
กิมบลล์	
ขอบเขตทางเทคนิค	Tilt: -65° to +70°
ขอบเขตการควบคุม	Tilt: -50° to +58°
ระบบกันชากล้องริบภาพ	แกนตัดขวาง (เอียง) แกน roll อิเล็กทรอนิกส์
ความเร็วในการควบคุมสูงสุด	60°/s
ขอบเขตการล็อปสเกลเทือนเชิงมุม	±0.01° (โหมด Normal)
แกน Roll อิเล็กทรอนิกส์	พร้อมใช้งาน (สูงสุดมุม 10°)

ระบบรับสื่อส่งกีดขวาง

ต้านหน้า	ขอบเขตการประเมินอย่างแม่นยำ: 0.5-18 เมตร การตรวจจับสิ่งกีดขวาง: ใช้ตัวเดพาร์กในโหมดปกติ FOV: 56° (แนวราบ), 71° (แนวตั้ง)
ด้านล่าง	ช่วงระยะเวลาวัดของเซนเซอร์อินฟราเรด: 10 เมตร ขอบเขตการบินอยู่ก้นที่: 0.5-15 เมตร ขอบเขตเซนเซอร์รับภาพเมื่อบินอยู่ก้นที่: 0.5-30 เมตร
ไฟเลี้ยงด้านล่าง	ไฟ LED เดี่ยว
สภาพแวดล้อมในการใช้งาน	พื้นผิวไม่สะท้อนแสง ซึ่งสังเกตได้ว่ามีการสะท้อนแสง >20% แสงเพียงพอที่ lux >15
กล้อง	
เซ็นเซอร์	1/2.3" CMOS, Effective Pixels: 12 MP
เลนส์	FOV: 150° ฟอร์แมต 35 mm เทียบเท่ากัน: 14.66 mm รูรับแสง: f/2.8 ใหม่ดิไฟกัส: ไฟกัสดองที่ ระยะไฟกัส: 0.6 เมตรถึงระยะอนันต์
ระดับ ISO	100-12800
สปีดชัตเตอร์อิเล็กทรอนิกส์	1/50-1/8000 s
โหมดถ่ายภาพนิ่ง	ถ่ายภาพเดี่ยว
ขนาดภาพถ่ายสูงสุด	3840×2160
ฟอร์แมตภาพถ่าย	JPEG
ความละเอียดวิดีโอ	4K: 3840×2160 50/60 p FHD: 1920×1080 50/60/100/120 p
รูปแบบวิดีโอ	MP4/MOV (MPEG-4 AVC/H.264, HEVC/H.265)
อัตราบีตของวิดีโอสูงสุด	120 Mbps
โปรไฟล์สี	มาตรฐาน D-Cinelike
RockSteady EIS	ใช่ได้
การแก้ไขความผิดเพี้ยน	ใช่ได้
รูปแบบไฟล์ที่รองรับ	exFAT (แนะนำ) FAT32
แบตเตอรี่ไดร์เวอร์	
ความจุ	2000 mAh
แรงดันไฟ	22.2 V (มาตรฐาน)
ที่จัดเก็บแรงดันไฟฟ้าในการชาร์จ	25.2 V
ชนิดแบตเตอรี่	LiPo 6S
พลังงาน	44.4 Wh@0.5C
อัตราการคายประจุ	10C (หัวไป)
น้ำหนัก	ประมาณ 295 กรัม

ช่วงอุณหภูมิในการใช้งาน	41° - 104° ฟาเรนไฮต์ (5° - 40° เซลเซียส)
ชาร์จไฟได้เต็มที่	90 W
แฉนตามาก	
น้ำหนัก	ประมาณ 420 กรัม (รวมแบตเตอรี่และเส้าอากาศ)
ขนาด	184×122×110 มม. (ไม่รวมเส้าอากาศ) 202×126×110 มม. (รวมเส้าอากาศ)
ขนาดหน้าจอ	2 นิ้ว×2
ความละเอียดหน้าจอ (หน้าจอเดียว)	1440×810
อัตราการรีเฟรชหน้าจอ	144 Hz
FOV	30° - 54°; ขนาดรูปภาพ: 50-100%
ระยะห่างระหว่างรุ่มงาน	58-70 mm
ความถี่ที่ใช้งาน	2.400-2.4835 GHz; 5.725-5.850 GHz
ไฟจาร์กตัวส่งสัญญาณ (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)
แบบเดียวที่ควรใช้	สูงสุด 40 MHz
โหมด Live View	โหมด Latency ต่ำ (810p 100fps/120fps), Latency < 28 ms โหมดคุณภาพสูง (810p 50fps/60fps), Latency < 40 ms
อัตราบีบตัวของต่อสู้สูงสุด	50 Mbps
ระยะการส่งสัญญาณ	10 กีโลเมตร (FCC); 6 กีโลเมตร (CE/SRRC/MIC)
การส่งสัญญาณเสียง	ไฟฟ้า
รูปแบบการบันทึกวิดีโอที่รองรับ	MOV (รูปแบบวิดีโอ: H.264)
รูปแบบการเล่นวิดีโอที่รองรับ	MP4, MOV, MKV (รูปแบบวิดีโอ: H.264; รูปแบบเสียง: AAC-LC, AAC-HE, AC-3, MP3)
อุณหภูมิในการใช้งาน	0° - 40° C (32° - 104° F)
กำลังไฟเห้า	แนะนำ: แบตเตอรี่ DJI FPV Goggles แบตเตอรี่ของบริษัทอื่น: 11.1-25.2 V
แบตเตอรี่และ	
ความจุ	1800 mAh
แรงดันไฟ	สูงสุด 9 V
ชนิดแบตเตอรี่	LiPo 2S
พัฒนา	18 Wh
ช่วงอุณหภูมิในการใช้งาน	0° - 45° เซลเซียส (32° - 113° ฟาเรนไฮต์)
ชาร์จไฟได้เต็มที่	10 W
เวลาการทำงาน	ประมาณ 1 ชั่วโมง 50 นาที (อุณหภูมิแวดล้อม: 25° C ความสูงหน้าจอ: 6)

รีโมทคอนโทรล	
น้ำหนัก	346 กรัม
ขนาด	190×140×51 มม.
ความถี่ที่ใช้งาน	2.400-2.4835 GHz; 5.725-5.850 GHz
ระยะการสื่อสารถูก限时ก่อตัวที่สุด (ไม่มีสิ่งกีดขวาง ไม่ได้ในรุ่นกวน)	10 กิโลเมตร (FCC); 6 กิโลเมตร (CE/SRRC/MIC)
ไฟจากตัวส่งสัญญาณ (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)
อุณหภูมิในการใช้งาน	-10° - 40° C (14° - 104° F)
ที่ชาร์จแบตเตอรี่	
Input	100-240 V, 50/60 Hz, 1.8 A
Output	หลัก: 25.2 ± 0.15 V, 3.57 ± 0.1 A or 1 ± 0.2 A USB: 5 V/2 A × 2
กำลังไฟ	86 W
ช่วงอุณหภูมิในการชาร์จ	5° - 40° เชลซีส (41° - 104° ฟาร์เรนไฮต์) แบบเตอร์มิ널ร้อนอัจฉริยะ: ประมาณ 50 นาที
เวลาในการชาร์จ	รีโมทคอนโทรล: ประมาณ 2 ชั่วโมง 30 นาที แบบเตอร์มิลิวันดา: ประมาณ 2 ชั่วโมง 30 นาที
SD Cards	
รองรับการ์ด SD	microSD Card สูงสุด 256 GB ความเร็ว UHS-I เกรด 3 SanDisk High Endurance U3 V30 64GB microSDXC SanDisk Extreme PRO U3 V30 A2 64GB microSDXC SanDisk Extreme U3 V30 A2 64GB microSDXC SanDisk Extreme U3 V30 A2 128GB microSDXC SanDisk Extreme U3 V30 A2 256GB microSDXC Lexar 667x V30 128GB microSDXC Lexar High Endurance 128G U3 V30 microSDXC Samsung EVO U3 (Yellow) 64GB microSDXC Samsung EVO Plus U3 (Red) 64GB microSDXC Samsung EVO Plus U3 256GB microSDXC Netac 256GB U3 A1 microSDXC
แนะนำให้ใช้ microSD Cards	

- ⚠ • นำหนักโดยรินในการบิน รวมถึงแบตเตอรี่พัดและการ์ด microSD
- FOV จะเป็น 150 °เมื่อถ่ายภาพที่ 50 หรือ 100 fps สำหรับตัวเร��่อน ๆ FOV จะเป็น 142°
- หากชาร์จทั้งแบตเตอรี่ที่ได้รับอัจฉริยะและรีโมทคอนโทรลหรือแบตเตอรี่รีชาร์จได้เวลาชาร์จนานขึ้น อุปกรณ์จะใช้เวลาชาร์จนานขึ้น
- ข้อมูลจำเพาะเหล่านี้ถูกกำหนดจากการทดสอบที่ดำเนินการบันทึกไว้แล้วล่าสุด การอัปเดตเฟิร์มแวร์สามารถปรับปรุงประสิทธิภาพได้ ขอแนะนำเป็นอย่างยิ่งให้ทำการอัปเดตเฟิร์มแวร์ล่าสุด

ค่าลิเบรตเต็มทิศ

เมื่อบินนอกตัวอาคาร แนะนำให้ทำการปรับเที่ยบเข้ามิกกิสในสถานการณ์ต่อไปนี้:

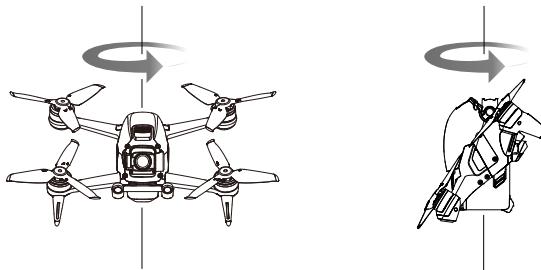
- บินไปสั่งตำแหน่งที่ไกลกว่า 31 เมตร (50 กิโลเมตร) จากตัวแทนที่ได้รับมอบอำนาจไปแล้ว
- โดรนໄไปได้บินนานกิน 30 วัน
- มีค่าเดือนคลื่นรับกวนเข้ามิกกิสปะรากภูเข้าที่แวนด้า และ/หรือ ไฟแสดงสถานะโดยรอบพบริบสีแดงและเหลืองสลับกัน

- ระวัง:**
- ห้ามปรับเที่ยบเข้ามิกกิสในสถานที่ที่อาจเกิดสัญญาณคลื่นแม่เหล็กครบวงจร เช่น ใกล้กับแม่เหล็ก หรืออาคารที่มีโลหะขนาดใหญ่ เช่น อาคารที่จอดรถ ซึ่งได้ดีนิที่มีการเสริมเหล็ก สะพาน รอกยานต์ หรือนั่งร้าน
 - ห้ามพกพาดถุที่มีวัสดุเป็นสารที่อ่อนไหวเช่น โทรศัพท์เคลื่อนที่ เข้ามาอยู่ใกล้กับโดยรอบ ระหว่างที่ทำการค่าลิเบรต
 - ไม่จำเป็นต้องปรับเที่ยบเข้ามิกกิส เมื่อบินในร่ม

ขั้นตอนการค่าลิเบรต

อธิบายที่ส่วนที่เลือกเพื่อทำการบันทุนตอนตั้งต่อไปนี้

- เลือกการตั้งค่าความปลดภัยและการค่าลิเบรตเข้ามิกกิสที่แวนด้า ไฟแสดงสถานะโดยรอบสีเหลืองจะติดค้าง แสดงให้เห็นว่าการค่าลิเบรตเริ่มต้นแล้ว
- ถือโดยรันในแนวราบแล้วหมุนโดยรัน 360 องศา รอไฟแสดงสถานะโดยรอบจะเปลี่ยนเป็นสีเขียว
- ถือโดยรันในแนวตั้งแล้วหมุนโดยรัน 360 องศา รอไฟแสดงสถานะโดยรอบจะเปลี่ยนเป็นสีเขียว
- ถ้าไฟแสดงสถานะจะพบริบสีแดง แสดงว่าการค่าลิเบรตล้มเหลว เปรียบเทียบตำแหน่งของคุณ แล้วลองทำตามขั้นตอนการปรับเที่ยบอีกครั้ง



- ⚠️**
- ถ้าไฟแสดงสถานะจะพบริบสีแดงและสีเหลืองสลับกันหลังจากการค่าลิเบรตเสร็จสมบูรณ์ แสดงว่าตำแหน่งปัจจุบันไม่เหมาะสมสำหรับการบินโดยรัน เนื่องจากมีสัญญาณคลื่นแม่เหล็กครบวงจร เลือกสถานที่ใหม่
 - 💡**
 - ถ้าต้องมีการค่าลิเบรตเข้ามิกกิสก่อนเข้าบิน จะมีคำเตือนปะรากภูเข้าที่แวนด้า
 - โดยรันสามารถเข้าบินได้ทันทีหลังจากค่าลิเบรตเรียบร้อยแล้ว ถ้าคุณยังไม่เข้าบินหลังการปรับเที่ยบแล้วน้ำหนักเกินสามนาที คุณอาจต้องปรับเที่ยบใหม่อีกครั้ง

การอัปเดตเฟิร์มแวร์

ใช้ DJI Fly หรือ DJI Assistant 2 (DJI FPV series) เพื่ออัปเดตเฟิร์มแวร์ของโดรน

การใช้แอป DJI Fly

หลังจากเปิดเครื่องโดรน แนะนำ และรีโมทคอนโทรลให้ติดรวมไปใช้ได้กับอุปกรณ์ทั้งหมด เช่น ไมโครโฟนและวิดีโอดิจิตอล USB-C ของ แอนดรอยด์อุปกรณ์โทรศัพท์เคลื่อนที่ เปิดแอป DJI Fly และทำตามคำแนะนำเพื่ออัปเดต ต่อไปใช้การซื้อเม็ดถ่านห้องเรียน

การใช้ DJI Assistant 2 (DJI FPV series)

ใช้ DJI Assistant 2 (DJI FPV series) เพื่ออัปเดตโดรน แนะนำหรือรีโมทคอนโทรลแยกจากกัน

1. เปิดอุปกรณ์และเชื่อมต่อกับคอมพิวเตอร์ด้วยสาย USB-C
2. เปิด DJI Assistant 2 (DJI FPV series) และล็อกอินด้วยบัญชี DJI ของคุณ
3. เลือกอุปกรณ์และคลิก Firmware Update ทางลิ้นชักมือ
4. เลือกเวอร์ชันเฟิร์มแวร์ที่ต้องการ
5. DJI Assistant 2 (DJI FPV series) จะดาวน์โหลดและอัปเดตเฟิร์มแวร์โดยอัตโนมัติ
6. อุปกรณ์จะมีการรีบูตอัตโนมัติหลังจากอัปเดตเฟิร์มแวร์เรียบร้อย



- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าท่านต้องติดตั้งหน่วยความจำเพื่ออัปเดตเฟิร์มแวร์ไม่ใช่นั้นหากอัปเดตอาจล้มเหลว
- การอัปเดตเฟิร์มแวร์อาจใช้เวลาประมาณ 11 นาที เมื่ออัปเดตเฟิร์มแวร์เป็นเรื่องปกติที่กิมบลจะไม่ทำงานและโดรนจะรีบูตใหม่ ร่องก่าว่าการอัปเดตจะเสร็จเรียบร้อย
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคอมพิวเตอร์เชื่อมต่อกับอินเทอร์เน็ตแล้ว
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์มีพลังงานเพียงพอ ก่อนจะอัปเดต ตรวจสอบให้แน่ใจว่าแบตเตอรี่ชาร์จแล้วอย่างน้อย 43% และรีโมทคอนโทรลชาร์จแล้วอย่างน้อย 30%
- อย่าถอดลิ้นสาก USB-C ระหว่างการอัปเดต
- หากมีแบตเตอรี่เหลือเพียงเต็มที่ต้องได้รับการอัปเดตหลังจากการอัปเดตเลือกสมบูรณ์ “ให้เลียนแบบต่อไป” ที่ตัวโดรนและเปิดเครื่อง ข้อความแจ้งจะปรากฏขึ้นที่หน้าจอเพื่ออัปเดตแบบต่อตัว ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอัปเดตแบบต่อตัวที่แล้วก่อนเข้าบิน
- โปรดทราบว่าการอัปเดตอาจใช้เวลาเพื่อติดต่อสื่อสารกับเซิร์ฟเวอร์บินต่อไป อาจมีความล่าช้าจากการอัปเดต จดบันทึกการตั้งค่าที่คุณต้องการและทำการบันทึกใหม่หลังจากการอัปเดต

ข้อมูลหลังการขาย

วางไว้ที่ <https://www.dji.com/support> เพื่อรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับนโยบายด้านการบริการหลังการขาย บริการซ่อมบำรุงและความช่วยเหลือ

ฝ่ายสนับสนุนของ DJI
<http://www.dji.com/support>

ข้อความนี้อาจมีการเปลี่ยนแปลงได้

ดาวน์โหลดแอร์ชันล่าสุดจาก

<https://www.dji.com/dji-fpv>

หากคุณมีคำถามเกี่ยวกับเอกสารฉบับนี้ โปรดติดต่อ DJI โดยสื่อสารตามไปปั๊วะที่
DocSupport@dji.com

ลิขสิทธิ์ © 2021 DJI สงวนลิขสิทธิ์