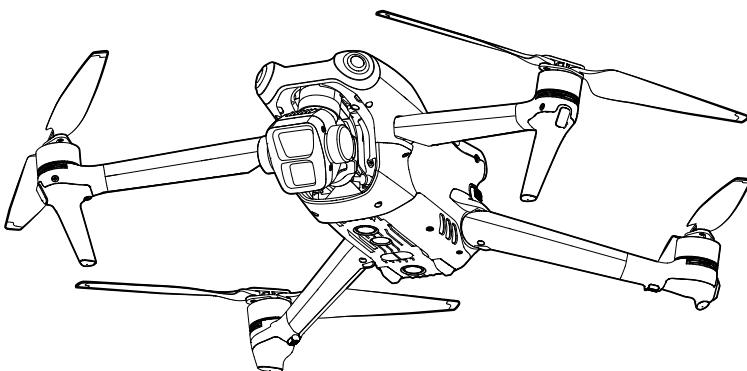


dji AIR 3

คู่มือการใช้งาน

v1.6 2024.06





ເອກສາຮອບບັນນີ້ເປັນລຶບສຶກຮົບຂອງ DJI ກ່າວສົງລຶບສຶກຮົບກັ້ງມັນດີ ຄູນໄປນີ້ສຶກຮົບກ່າວຈະໃຫ້ເຮືອອຸບຸຍາດໃຫ້ຜູ້ອຳນົວໃຫ້ເອກສາຮົບສ່ວນ ໃດສ່ວນເທິ່ງຂອງເອກສາຮົບໂດຍການກຳໜ້າ ຄ່າຍໄອນ ຮົບຮົມຈຳກຳເບ້າຍເອກສາຮົບ ເວັນແຕ່ງໄດ້ຮັບອຸບຸຍາດຈາກ DJI ຜູ້ໃຫ້ຄວຮອວັງອົງເກົກສາຮົບນີ້ແລະເນື້ອໝາໃນເອກສາຮົບນີ້ເພື່ອໃຫ້ເປັນຄຳແນະເບົາໃນການໃຫ້ງານ DJI UAV ເກົ່າເນັ້ນ ໃນຄວຮໃຫ້ເອກສາຮົບເພື່ອວັດຖຸປະສົງ ຄູ່ອັບ

Q ການຄັນຫາຄຳສຳຄັນ

ຄັນຫາຄຳສຳຄັນ ອ່າງເຫັນ “ແບຕເຕອ່ງ” ແລະ “ຕິດຕັ້ງ” ເພື່ອຄັນຫາເຫັນຂອນັ້ນ ມາກຄຸນໃຫ້ Adobe Acrobat Reader ເພື່ອວ່ານເອກສາຮົບນີ້ ໄປຮັດຄົດ Ctrl+F ໃນ Windows ຮູ້ Command+F ໃນ Mac ເພື່ອເຮັ້ນຕັນຄັນຫາ

ຟິໄປກໍ່ເຫັນຂອງ

ດູເຫັນຂອງກັ້ງມັນໃນສາຮບໝໍ ຄລິກກີ່ເຊື່ອເຫັນເພື່ອໄປກໍ່ເຫັນຂອງບັນ

🖨 ການພິມພົວເອກສາຮົບນີ້

ເອກສາຮົບນີ້ສາມາຮັບພິມພົວເອກສາຮົບນີ້

ບັນກີກກາຮແກ້ໄນ

ເວັຣຊັນ	ວັນທີ	ກາຮແກ້ໄນ
v1.2	2023.09	ເພີ່ມກາຮຮອງຮບ AR RTH ແລະກາຮຄາຍກາພຄວາມລະເອຍດ 48MP ຈານວັນໜາກາພ ເມວ່າໃຈ AEB ແລະກາຮຄາຍກາພຕອນອງ ພອຍ
v1.4	2023.12	ເພີ່ມຮບບໍລິຍສຮມການອົງເຫນ, ໂ້ອມ Auto ສາຮນ ActiveTrack, ສວຕະກາມນັດຕ ່າແນບນັກາພແລະຕຽວຈັບສົງກົດຂວາງ ພອຍ

การใช้คู่มือนี้

คำอธิบายภาพ

ข้อสำคัญ

ข้อแนะนำและเคล็ดลับ

เอกสารอ้างอิง

อ่านก่อนขึ้นบินครั้งแรก

กรุณารอเมื่อเอกสารต่อไปนี้ก่อนจะใช้งาน DJI™ Air 3:

- ค่าแนะนำด้านความปลอดภัย
- คู่มือเริ่มใช้งานฉบับย่อ
- คู่มือการใช้งาน

ข้อแนะนำด้านวิดีโอสอนการใช้งานทั้งหมดที่เว็บไซต์การทำการของ DJI และอ่านค่าแนะนำด้านความปลอดภัยก่อนจะใช้งานจริงเป็นครั้งแรก เตรียมพร้อมบินครั้งแรกโดยการบทกวนคู่มือเริ่มใช้งานเบื้องต้นรวมเครื่องและอ้างถึงคู่มือการใช้งานเพื่อกราบข้อมูลเพิ่มเติม

วิดีโอสอนการใช้งาน

ไปที่เว็บไซต์ด้านล่างหรือสแกนคิวอาร์โค้ดเพื่อชมวิดีโอสอนการใช้งาน DJI Air 3 ซึ่งจะสาธิตวิธีใช้งาน DJI Air 3 อย่างปลอดภัย



<https://s.dji.com/guide58>

ดาวน์โหลดแอป DJI Fly

ตรวจสอบให้แน่ใจว่าใช้แอป DJI Fly ระหว่างบิน สแกนคิวอาร์โค้ดด้านบน เพื่อดาวน์โหลดเวอร์ชันล่าสุด

- รีโมทคอนโทรล DJI RC 2 ไม่รองรับ DJI Fly ติดตั้งไว้อยู่แล้ว ผู้ใช้จำเป็นต้องดาวน์โหลด DJI Fly ลงในอุปกรณ์โดยลากและวางที่หน้าจอ เมื่อใช้รีโมทคอนโทรล DJI RC-N2
- เวอร์ชัน Android ของ DJI Fly ใช้งานได้กับ Android v7.0 หรือใหม่กว่า เวอร์ชัน iOS ของ DJI Fly ใช้งานได้กับ iOS v11.0 หรือใหม่กว่า

* เพื่อความปลอดภัยยิ่งขึ้น เมื่อไฟได้เชื่อมต่อหารือส็อกเก็ตแบบประหว่างการบิน การบินจะจำกัดไปที่ความสูง 98.4 ฟุต (30 เมตร) และระยะห่างที่ 164 ฟุต (50 เมตร) ค่าแนะนำสำหรับ DJI Fly และแอปทุกแอปที่ทำงานร่วมกับโดรนของ DJI ได้

ดาวน์โหลด DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series)

ดาวน์โหลด DJI ASSISTANT™ 2 (Consumer Drones Series) ที่ <https://www.dji.com/air-3/downloads>

-  • อุณหภูมิที่ใช้งานได้สำหรับผลิตภัณฑ์นี้คือ -10 ถึง 40° C ผลิตภัณฑ์นี้ไม่ได้เป็นไปตามมาตรฐานอุณหภูมิการใช้งานระดับการทหาร (-55 ถึง 125° C) ซึ่งต้องทนทานต่อความแห้ง燥และอุณหภูมิที่ใช้งานผลิตภัณฑ์ให้เหมาะสม และใช้งานเฉพาะกับสภาพอากาศที่อยู่ในช่วงอุณหภูมิที่ใช้งานได้ของผลิตภัณฑ์ระดับนี้เท่านั้น
-

สารบัญ

การใช้คุณลักษณะ	3
ค่าอ่านเข้ามา	3
อาบกอนบนแบบครองแรก	3
วัดโดยอัตโนมัติ	3
ดาวน์โหลดแอป DJI Fly	3
ดาวน์โหลด DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series)	4
รายละเอียดผลิตภัณฑ์	10
ข้อมูลเบื้องต้น	10
ลักษณะเด่น	10
การใช้งานครองแรก	11
เตรียมโดรนให้พร้อม	11
เตรียมรับโถกค้อนไฟฟ้าและไฟฟ้าอ่อน	14
การเปลี่ยนไฟฟ้าในโดรน DJI Air 3	15
การเชื่อมต่อเข้ากับโทรศัพท์มือถือ	15
การอัปเดตเฟิร์มแวร์	15
แพลตฟอร์ม	16
โดรน	16
รีโมทคอนโทรล DJI RC 2	17
รีโมทคอนโทรล DJI RC-N2	19
ความปลอดภัยและการบันทึก	21
ข้อกำหนดส่วนตัว: แนะนำการบันทึก	21
การใช้งานโดรนอย่างมีความรับผิดชอบ	21
ข้อจำกัดการบันทึก	22
ระบบ GEO (Geospatial Environment Online)	22
ข้อจำกัดการบันทึก	22
การปลดล็อก GEO Zone	23
รายการตรวจสอบก่อนบิน	24
การบันทึกข้อมูล	24
แบบฟอร์ม	24
แบบฟอร์ม/ลงชื่อด้วยบัตรประชาชน	24
ติดเครื่อง/ดูเครื่องของตัวเอง	25
การควบคุมโดยตรง	26
แบบฟอร์ม/ลงชื่อ	27
วิดีโอแบบบันทึกการใช้งานและเคลื่อนไหว	27

ใหม่ด้วยฟีเจอร์:	27
FocusTrack	27
MasterShots	34
QuickShots	35
Hyperlapse (ถ่ายภาพแบบ Timelapse และเคลื่อนไหวกล้องไปด้วย)	37
Waypoint Flight (การบินแบบใช้จุดนำทาง)	39
ระบบควบคุมความเร็วต่อไปนี้	44
สารบัญ	47
ใหม่ด้วยฟีเจอร์	47
ไฟแสดงสถานะโดรน	48
Return to Home (กลับจุดเดิม)	49
RTH บนสูง	50
การสแกนพื้นดินก่อนลงจอด	53
การลงจอดอย่างแน่นอน	54
ระบบจับภาพติดและระบบเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายมัตต์	55
ระยะการติดต่อสูง	55
การใช้ระบบการมองเห็น	56
Advanced Pilot Assistance Systems (APAS)	58
การสแกนพื้นดินก่อนลงจอด	58
ระบบช่วยการมองเห็น	59
การติดตามการชน	60
ระบบข้อมูลการบิน	61
ไฟพด	61
การติดตั้งไฟพด	61
การกดตัวไฟพด	62
แบบเต่อร์โดรนอัจฉริยะ	62
คันลากษณะของแบบเต่อร์	62
การใช้แบบเต่อร์	63
การชาร์จแบบเต่อร์	64
การใส่แบบเต่อร์อัจฉริยะ	69
การกดตัวแบบเต่อร์อัจฉริยะ	69
กับบล็อกและกล่อง	70
ลักษณะของกับบล็อก	70
ใหม่ด้วยการใช้งานกับบล็อก	70

គណនីសម្រេចបន្ថែម	71
ការចាប់ផ្តើមនូវការងារ	71
QuickTransfer	72
ការិចចាបេអក	72
ទិន្នន័យនៃការងារ	74
DJI RC 2	74
ការិចចាបេអក	74
ពាណិជ្ជកម្ម LED នៃការងារ	79
ការពេនវារករណីការងារ	79
Optimal Transmission Zone (បន្ទោលការសំសាលាការងារ)	79
ការខ្សោយតួកបន្ថែមការងារ	80
ការិចចាបេអកការងារ	81
គណនីសម្រេចបន្ថែម	83
DJI RC-N2	83
ការិចចាបេអក	83
ការពេនវារករណីការងារ	87
Optimal Transmission Zone (បន្ទោលការសំសាលាការងារ)	87
ការខ្សោយតួកបន្ថែមការងារ	88
អេប DJI Fly	90
អាហារ	90
បណ្តុះបណ្តុះ	90
ការបាយក្រារ	90
ការបាយក្រារបាយក្រារ	90
បណ្តុះបណ្តុះបាយក្រារ	94
ការពេញភាព	95
គ្រប់គ្រងភាព	95
ការគិតការងារ	96
ការកែតាំង	96
ការសំណងចិត្ត	97
ការកែតាំង	97
របៀបង្ការ	100
ខ្លួនខ្លួន	100
មេរីកម្មការងារ	107
ការិចចាបេអកការងារ	108

ការអប់ដែតផែរមគេស	108
ការិចនាបេត DJI Fly	108
ការិចងាល DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series)	108
រាយការពន្លាឯការណ៍ទីតាំង	109
ការណ៍ទីតាំងនៃការបានការងារ	109
បណ្តុះបណ្តុះការណ៍ទីតាំង	110
គ្មានការណ៍ទីតាំង	110
ការការណ៍ទីតាំង	110
ខំណែងការណ៍ទីតាំង	111

รายละเอียดผลิตภัณฑ์

ส่วนนี้คือการแนะนำ DJI Air 3
และแสดงส่วนประกอบต่าง ๆ
ของโดรนและรีโมทคอนโทรล

รายละเอียดผลิตภัณฑ์

ข้อมูลเบื้องต้น

DJI Air 3 มีทั้งระบบการมองเห็นรอบทิศทางและระบบเซ็นเซอร์อินฟราเรดสำหรับบินได้ในที่สูงและกลางแจ้ง รวมถึงยังมีระบบบินกลับจุดเดิมอัตโนมัติ พร้อมความสามารถในการบินอยู่กับตัวเองในที่สูงสุดถึง 47 เมตร/ชั่วโมง (75.6 กม./ชม.) และมีระยะเวลากำหนดสูงสุดถึง 46 นาที

DJI Air 3 สามารถทำงานได้กับรีโมทคอนโทรล DJI RC 2 และ DJI RC-N2 ดูข้อมูลเพิ่มเติมได้ที่บอร์ดเทคโนโลยี

ลักษณะเด่น

กิมบบลและกล้อง: DJI Air 3 มาพร้อมกับระบบกล้องคู่และเซ็นเซอร์ 1/1.3 นิ้ว บวกกับเซ็นเซอร์กล้องบุบกัววัง 24mm F1.7 และบันทึกกล้องทางเลเซอร์ระยะไกล 70mm F2.8 อีกด้วย กล้องทั้งสองรุ่นรองรับการถ่ายภาพ 48MP และวิดีโอ 4K/60fps และช่องรองรับไฟบลัด 10 บีต D-Log M กล้องบุบกัววังรองรับการซูมสูงสุด 3 เท่า ส่วนกล้องทางเลเซอร์ระยะกลางรองรับการซูมสูงสุดถึง 9 เท่า

การส่งวิดีโอ: ด้วยเทคโนโลยีส่งสัญญาณในระยะใกล้ O4 (OCUSYNC 4.0) ของ DJI ทำให้ DJI Air 3 มีระยะการส่งสัญญาณสูงสุด 20 กิโลเมตร และส่งสัญญาณวิดีโอด้วยมีคุณภาพสูงสุดที่ 1080p 60fps จากตัวไดรฟ์ที่ออกแบบ DJI Fly รีโมทคอนโทรลทำงานได้ถึง 2.4, 5.8 และ 5.1 GHz และยังเลือกช่องสัญญาณที่ดีที่สุดได้อัตโนมัติ

ใหม่และการบันจัดเรียς: ด้วย Advanced Pilot Assistance System (APAS) โดรนสามารถรับรู้และเลี้ยวสิ่งกีดขวางได้อย่างรวดเร็วในทุกทิศทางในขณะที่ผู้ใช้งานกำลังใช้งานโดยไม่ต้องพึ่งพาอุปกรณ์เสริม เช่น FocusTrack, MasterShots, QuickShots, Hyperlapse และ Waypoint Flight ช่วยให้ผู้ใช้งานสามารถถ่ายวิดีโอในแบบภาพหยาดได้อย่างง่ายดาย

- ⚠️ • ความเร็วการบินสูงสุดได้รับการทดสอบที่ระดับน้ำทะเลโดยที่ไม่มีลม ระยะทางการบินสูงสุดได้รับการทดสอบในสภาพแวดล้อมที่ไม่มีลม โดยทำการบินด้วยความเร็วคงที่ที่ 17.9 เมตร/ชั่วโมง (28.8 กิโลเมตร/ชั่วโมง)
- อุปกรณ์รีโมทคอนโทรลส่งสัญญาณได้ถึงระยะการส่งสัญญาณ FCC ของอุปกรณ์นี้ในพื้นที่ที่สูงชันไม่มีผู้คนสูงและเครื่องบินที่ระดับความสูงประมาณ 120 เมตร (400 ฟุต) ระยะการส่งสัญญาณสูงสุดหมายถึงระยะทางสูงสุดที่โดรนบังคับสามารถส่งและรับสัญญาณได้ไม่ได้หมายถึงระยะทางสูงสุดที่โดรนสามารถบินได้หากการบินเหนือที่อยู่
- คลื่น 5.8 GHz ไม่สามารถใช้ได้ในบางพื้นที่ โปรดปฏิบัติตามกฎหมายและระเบียบห้ามบังคับໃบกห้องที่บ้าน
- สามารถใช้ความถี่ 5.1 GHz ได้เฉพาะในประเทศไทยและภูมิภาคที่กฎหมายและระเบียบห้ามบังคับในห้องที่บ้าน
- ความเร็วสูงสุดของที่ยวบินคือ 42.5 ในเมตร/ชั่วโมง (68.4 กม./ชม.) ในสหภาพยุโรป และ 47 ในเมตร/ชั่วโมง (75.6 กม./ชม.) ในประเทศไทยและภูมิภาคอื่น ๆ

การใช้งานเครื่องแทรค



ไปที่ลิงก์ด้านล่างเพื่อดูวิดีโอสอนการใช้งานเริ่มใช้เครื่องแทรค



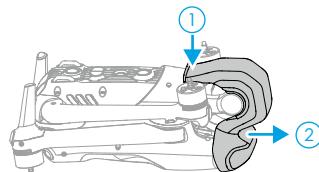
<https://s.dji.com/guide58>

เตรียมโดรนให้พร้อม

ก่อนที่โดรนจะบรรลุจุดล่อง แนะนำของโดรนทั้งหมดถูกพับเก็บไว้ กรุณาดำเนินขั้นตอนด้านล่างเพื่อการตั้งโดรนออก

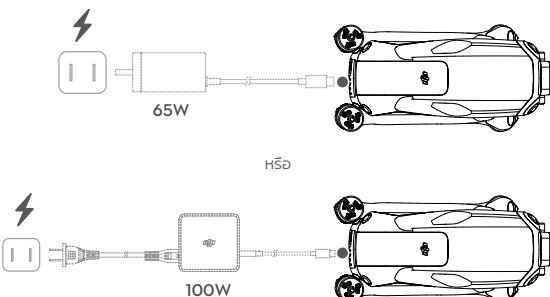
1. คลอดอุปกรณ์ป้องกันกิมบอล

ก่อนอื่นให้พลิกโดรน กดด้านบังกันกิมบอลลงเล็กน้อยเพื่อปลดคลิปออกจากช่องที่ด้านล่างของตัวโดรน ① จากนั้นคลอดตัวบังกันกิมบอล ②

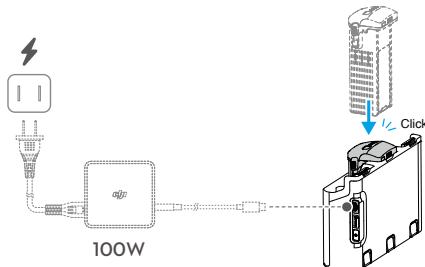


2. แบตเตอรี่โดรนอึดจริงอยู่ในหน่วยคำว่า ก่อนการจัดล่างสิ่งค้าเพื่อความปลอดภัย ชาร์จเพื่อเปิดใช้งานแบตเตอรี่เป็นครั้งแรก แพ็คเกจไม่รวมที่ชาร์จ ขอแนะนำให้ใช้ที่ชาร์จแบบพกพา DJI 65W หรืออะแดปเตอร์ชาร์จไฟ DJI 100W USB-C ผู้ใช้สามารถใช้ที่ชาร์จ USB Power Delivery อื่น ๆ ได้ เช่น กัน แบตเตอรี่จะทำงานเมื่อเริ่มชาร์จ

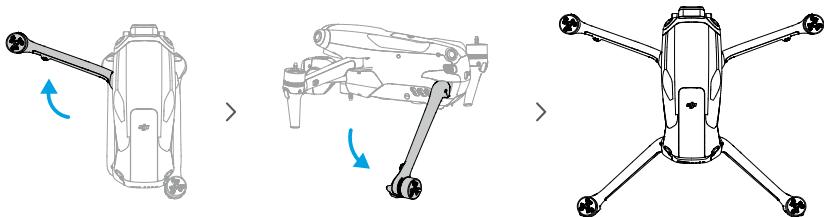
a. หากเชื่อมต่อที่ชาร์จแบบพกพา DJI 65W หรืออะแดปเตอร์ชาร์จไฟ DJI 100W USB-C เข้ากับตัวช่องเสียบ USB-C บนโดรน การชาร์จแบตเตอรี่อึดจริงสำหรับเกียร์บันทึกด้านบนโดรนให้เต็มจะใช้เวลาประมาณ 1 ชั่วโมง 20 นาที



- b. หากเชื่อมต่ออะแดปเตอร์ชาร์จไฟ DJI 100W USB-C กับอัพชาร์จแบตเตอรี่ DJI Air 3 จะใช้เวลาประมาณ 1 ชั่วโมงในการชาร์จแบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะที่เสียบเข้าไปในอัพชาร์จ

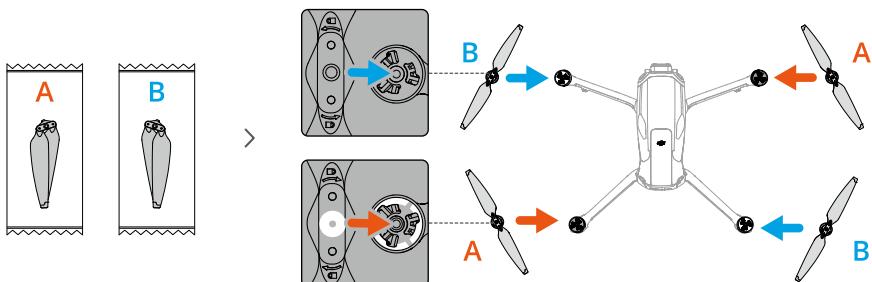


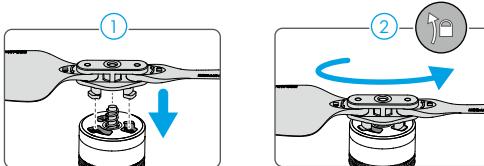
3. การขับโดรนด้านหน้าออกก่อนจะขับด้านหลัง



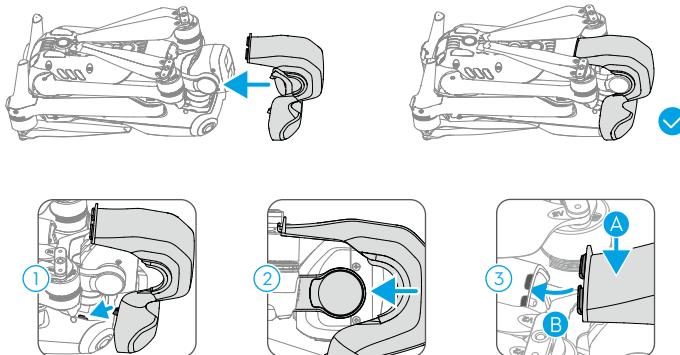
4. ติดตั้งใบพัด

น้ำพึ่งคอกจของ DJI Air 3 มีใบพัดสองประแจ กดแล้ว ใบพัด A และ ใบพัด B บรรจุกับห้องใบพัดกั้งสองประแจ มีงลากกำกับไว้ว่า A และ B ตามลำดับ พร้อมกับภาพประกอบสำหรับการติดตั้ง ติดตั้งใบพัด A ซึ่งมีการกำหนด องศาของวงกลมสีเทาเข้ากับบนอัตโนมัติที่ไม่เครื่องหมายสีเทา ในทำของเดียวทัน ให้ติดใบพัด B ที่ไม่มีการกำหนดองศา น้ำพึ่งคอกจของ DJI Air 3 ที่ไม่เครื่องหมาย วัสดุใบพัดด้วยมือหันงั้น กดใบพัดลงด้วยมือหักงั้น แล้วหันไปตาม กาง ไฟ / ไฟ ที่ระบุไว้บนใบพัด จนกว่าจะไฟลั่นเข้มมาและล็อกเข้ากับ กำกับใบพัดออก

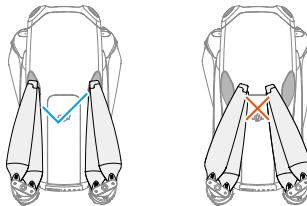




- ⚠️** • ข้อแนะนำให้ใช้เครื่องชาร์จ DJI อย่างเป็นทางการในการชาร์จแบตเตอรี่โดยนอว่องรียะ เช่น กีชาาร์จแบบพกพา DJI 65W หรืออะแดปเตอร์ชาร์จไฟ DJI 100W USB-C หากคุณใช้เครื่องชาร์จที่ไม่ใช้รุ่นทางการจาก DJI แม้ว่ากำลังไฟอาจเพลิดสูงสุดจนตกรุงตามข้อกำหนด แต่เครื่องชาร์จอาจไม่สามารถรักษากำลังไฟฟ้าสูงสุดไว้ได้นะะหัวใจกระบวนการชาร์จทั้งหมดเมื่อจากข้อจำกัดของประสิทธิภาพความร้อนของเครื่องชาร์จ ดังนี้นึเครื่องชาร์จอาจร้อนเกินไปและความเร็วในการชาร์จอาจช้าลง
- เมื่อชาร์จแบตเตอรี่ที่ติดตั้งอยู่บนโดรน กำลังไฟสูงสุดที่รองรับคือ 65 วัตต์ ดังนั้น จึงใช้เวลาเก่าก้าบเมื่อใช้กีชาาร์จแบบพกพา DJI 65W หรืออะแดปเตอร์ชาร์จไฟ DJI 100W USB-C ในการชาร์จแบตเตอรี่ที่ติดตั้งอยู่บนโดรนให้เสร็จ ซึ่งกีคือ 1 ชั่วโมง 20 นาที
- การแนบโดยนันด้านหน้าออก ก่อนจะทางแนบโดยนันด้านหลัง
 - ตรวจสอบให้แน่ใจว่าถอดตัวป้องกันกีบบลออกไปแล้วและขาไดร์นทั้งหมดถูกอุดกันเรียบร้อยแล้ว ก่อนจะเปิดเครื่องโดยรุน ไม่เช่นนั้นอาจส่งผลกระทบกับระบบตรวจจราจรและต้องเสียเวลาก่อตัวอีกครั้ง
 - เมื่อไฟได้ดับจากโดยรุน ข้อแนะนำให้ติดตั้งตัวป้องกันกีบบลเพื่อป้องกันกีบบล อันดับแรกให้พลิกโดยรุนและหันกลับด้านเพื่อให้กีบล่องอยู่ในแนวบอนและหันไปเข้าหาหน้า ในการติดตัวป้องกันกีบบล ก่อนอื่นให้สอดคลิปส่วนตัวป้องกันกีบบลเข้าไปในช่องส่องช่องที่ด้านล่างของจมูกโดยรุน ① ตรวจสอบให้แน่ใจว่ารูปทรงโค้งของตัวป้องกันกีบบลพอดีกับแกนและหัวเข็นลงของกีบบล ② จากนั้นกดตัวป้องกันกีบบลลงเรื่อยๆ จนกว่าจะแนบสนิท ③



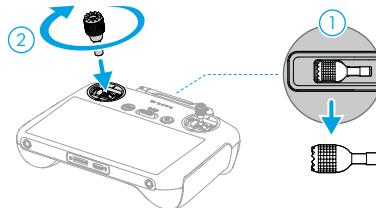
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเก็บใบพัดของแขนด้านหน้าเข้าไปในร่องกังหันของด้านหลังโดรน อย่าดันใบพัดลงบนด้านหลังของโดรนซึ่งอาจทำให้ใบพัดเสียหายได้



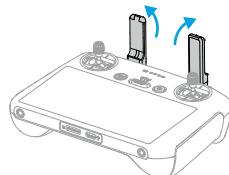
เตรียมรีโมทคอนโทรลให้พร้อม

ดำเนินขั้นตอนด้านล่างเพื่อเตรียมรีโมทคอนโทรล DJI RC 2

- แยกบังคับจากช่องเก็บและติดไว้บนรีโมทคอนโทรล



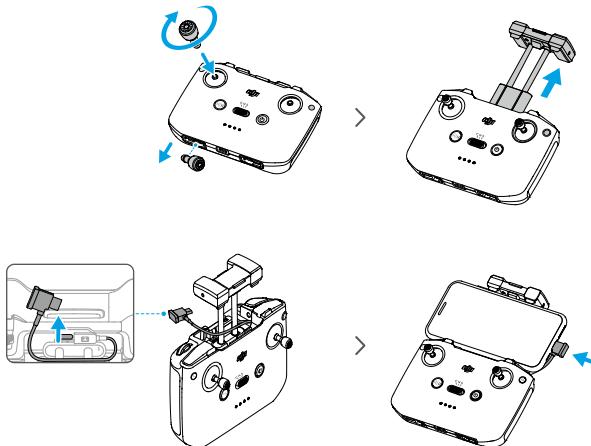
- วางเสาอากาศ



- ต้องเปิดใช้งานรีโมทคอนโทรลก่อนการใช้งานเบครังแรก และต้องเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ตเพื่อเปิดใช้งาน กด และกดปุ่มเปิดปิดอีกครั้งและค้างไว้เพื่อเปิดรีโมทคอนโทรล ตามคำแนะนำในหน้าจอเพื่อเปิดใช้งานรีโมทคอนโทรล

การทำขั้นตอนด้านล่างเพื่อเตรียมใช้รีโมทคอนโทรล DJI RC-N2

1. แกะบังคับจากช่องเก็บและติดเข้าบนรีโมทคอนโทรล
2. ดึงตัวยึดอุปกรณ์เคลื่อนที่ออกมา เลือกสายเคเบิลของรีโมทคอนโทรลที่เหมาะสมตามประเภทพอร์ตของอุปกรณ์เคลื่อนที่ของคุณ (สายเชื่อมต่อ Lightning และสาย USB-C รวมอยู่ในบรรจุภัณฑ์) ใส่สู่อุปกรณ์เคลื่อนที่ของคุณไว้ บนที่ยึด จากนั้นต่อปลายของสายเคเบิลด้านที่ไม่มีขาให้กับอุปกรณ์เคลื่อนที่ของคุณ ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์เคลื่อนที่ของคุณอยู่ในตำแหน่งอย่างปลอดภัย



- ⚠️** • ถ้ามีคำแนะนำถึงการเชื่อมต่อ USB ปรากฏขึ้น เมื่อใช้กับอุปกรณ์เคลื่อนที่แบบแอนดรอยด์ ให้เลือกตัวเลือกชาร์จอย่างเดียว ตัวเลือกอื่น ๆ อาจทำให้การเชื่อมต่อล้มเหลว

การเปิดใช้งานโดรน DJI Air 3

DJI Air 3 ต้องมีการเปิดใช้งานก่อนการใช้งานครั้งแรก กด จากบันไดปุ่มเปิด/ปิดอีกครั้งถ้าไม่เพื่อเปิดเครื่องและรีบูต บนรีโมทคอนโทรลตามลำดับ จากนั้นดำเนินการคำแนะนำเบื้องต้นเพื่อเปิดใช้งาน DJI Air 3 โดยใช้ DJI Fly ในการเปิดใช้งาน ต้องใช้การเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ต

การเชื่อมต่อรีโมทคอนโทรล

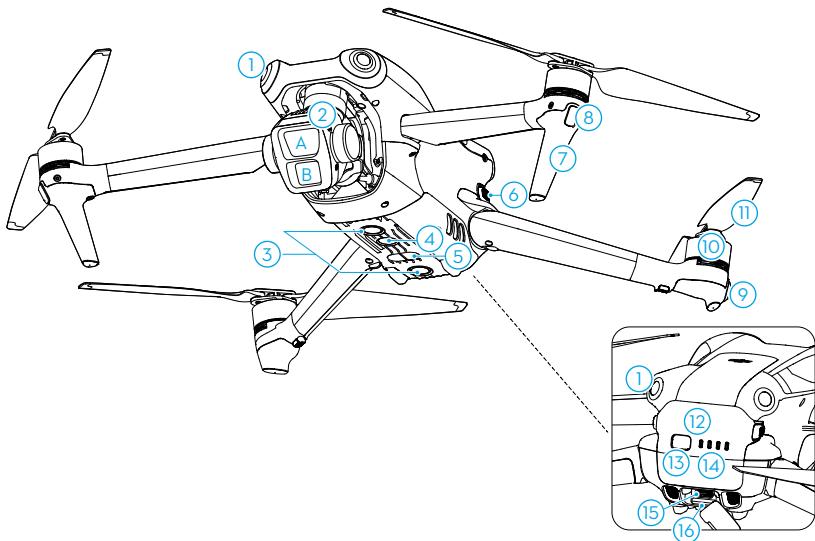
หลังจากเปิดใช้งานแล้ว โดรนจะเชื่อมต่อกับรีโมทคอนโทรลโดยอัตโนมัติ หากการเชื่อมต่ออัตโนมัติล้มเหลว ให้ดำเนินการคำแนะนำเบื้องต้นของ DJI Fly เพื่อเชื่อมต่อรีโมทและรีบูต บนรีโมทคอนโทรลเข้าด้วยกันสำหรับการรับประทานกีตีสุด

การอัปเดตเฟิร์มแวร์

ข้อความแจ้งว่าสามารถอัปเดตเฟิร์มแวร์ได้ ข้อมูลเฟิร์มแวร์ใหม่ อัปเดตเฟิร์มแวร์ทุกครั้งที่ได้รับแจ้งเพื่อให้มั่นใจในประสบการณ์ของผู้ใช้ที่ดีที่สุด

ແພນກາພ

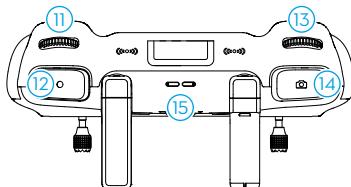
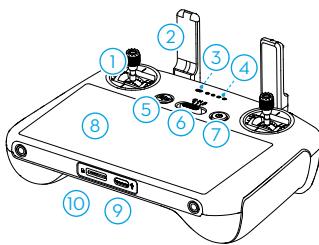
ໄດຮບ



- | | |
|-----------------------------------------------|--------------------------------|
| 1. ระบบจับภาพวัดทุรออกิก็อกทาง ^[1] | 9. ไฟแสดงสถานะໂດຮນ |
| 2. กິບບອລແລະກັ້ວງ | 10. ມອເຕອຣ |
| A. ກັ້ວງເທເຊີມຮະຍະກລາງ | 11. ໃບພັດ |
| B. ກັ້ວງບຸນກວ້າງ | 12. ແບຕເຕອຣີໂດຮນອັຈອຣຍະ |
| 3. ระบบການນອງເຫັນດ້ານລ່າງ | 13. ບຸນເປີດປັດ |
| 4. ໄຟເສີມ | 14. ໄຟ LED ແລະດຽວຮະຕັບແບຕເຕອຣີ |
| 5. ຮະບບເຊັນເຊືອຣີອັນຝຣາເຣດສາມນິຕີ | 15. ພອຣຕ USB-C |
| 6. ສາຍຮັດແບຕເຕອຣີ | 16. ຜົອງເສີບກາຣດ microSD |
| 7. ເກີຍຣັງຈອດ (ເສາອາກາຄແບບໃນຕັ້ງເຄື່ອງ) | |
| 8. ໄຟ LED ດ້ານໜ້າ | |

[1] ຮະບບການນອງເຫັນອົບກີກຄາງສານາຄຮັບຮູ້ສັ່ງກົດຂວາງໃນກີກຄາງແບວຮາບແລະດ້ານບັນ

รีโมทคอนโทรล DJI RC 2



1. คันโยกควบคุม

ใช้คันโยกควบคุมเพื่อควบคุมการเคลื่อนไหวของโดรน คันโยกควบคุมสามารถถอดออกและเก็บได้ง่าย ตั้งใหม่ด้วย DJI Fly

2. เสาอากาศ

ส่งสัญญาณเพื่อการควบคุมโดรนและวิดีโอแบบไร้สาย

3. ไฟ LED แสดงสถานะ

แสดงสถานะของรีโมทคอนโทรล

4. ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่

แสดงระดับแบตเตอรี่ปัจจุบันของรีโมทคอนโทรล

5. ปุ่ม Flight Pause (หยุดบันช์คราว)/Return to Home (RTH) หรือกลับจุดบันปัน)

กดหนึ่งครั้งเพื่อเบรกโดรนและสั่งให้บินอยู่กับที่ (เฉพาะเมื่อ GNSS หรือระบบการบันทึกได้)
กดค้างไว้เพื่อเริ่มต้นการกลับจุดบันปัน (RTH)
กดอีกครั้งเพื่อยกเลิก RTH

6. เปลี่ยนโหมดการบัน

สลับระหว่างโหมด Cine, Normal และ Sport

7. ปุ่มเปิดปิด

กดหนึ่งครั้งเพื่อตรวจสอบระดับแบตเตอรี่ปัจจุบัน กดหนึ่งครั้งแล้วกดค้าง เพื่อเปิดหรือปิดรีโมทคอนโทรล
เมื่อเปิดรีโมทคอนโทรลแล้ว กดหนึ่งครั้งเพื่อเปิดหรือปิดจอยสัมผัส

8. จอยสัมผัส

แตะหน้าจอเพื่อใช้งานรีโมทคอนโทรล โปรดทราบว่าจอยสัมผัสไม่กันน้ำ ใช้งานบังคับความระบัดระวัง

9. พورต USB-C

ใช้ในการชาร์จและเชื่อมต่อรีโมทคอนโทรลกับคอมพิวเตอร์ของคุณ

10. ช่องเสียบการ์ด microSD

สำหรับใส่การ์ด microSD

11. ตัวปรับกึบบอลง

สำหรับควบคุมความเร็วของกล้อง

12. ปุ่มบันทึก

กดหนึ่งครั้งเพื่อเริ่บหรือหยุดการบันทึก

13. ปุ่มหมุนควบคุมกล้อง

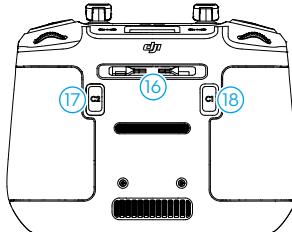
สำหรับควบคุมการซูม
คุณสามารถตั้งการทำงานได้ใน DJI Fly
โดยเข้าไปที่ Camera View (บุบบลอกล้อง) >
Settings (การตั้งค่า) > Control (การควบคุม) >
Button Customization (การปรับแต่งปุ่ม)

14. ปุ่มไฟฟ้า/ฉีดเตอร์

กดปุ่มลงครึ่งหนึ่งเพื่อไฟฟ้าสว่างโน้มตัวและกดลงจนสุดเพื่อถ่ายภาพ

15. สำหรับ

ส่งเสียง



16. ช่องเก็บคันโยกควบคุม

สำหรับเก็บคันโยกควบคุม

17. ปุ่ม C2 กีต์ตั้งค่าได้อิสระ

กดหนึ่งครั้งเพื่อเปิดหรือปิดไฟเสริม

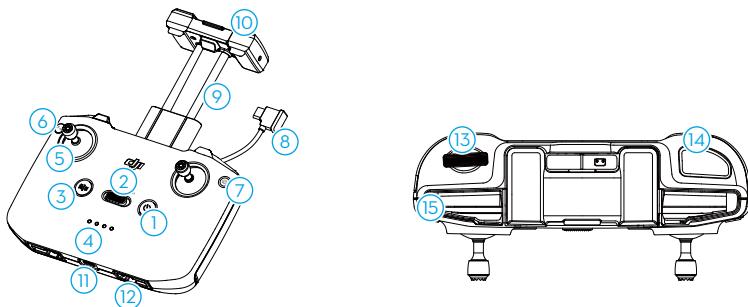
คุณสามารถตั้งการทำงานได้ใน DJI Fly โดยเข้าไปที่ Camera View (บุบหนองกล้อง) > Settings (การตั้งค่า) > Control (การควบคุม) > Button Customization (การปรับแต่งปุ่ม)

18. ปุ่ม C1 กีต์ตั้งค่าได้อิสระ

สลับระหว่างการปรับตำแหน่งให้กับบล็อก
ยูตูรุนคุณยกลงหรือเอียงก้มบล็อกลงไปด้าน

ล่าง สามารถตั้งการทำงานได้ใน DJI Fly
คุณสามารถตั้งการทำงานได้ใน DJI Fly
โดยเข้าไปที่ Camera View (บุบหนองกล้อง) >
Settings (การตั้งค่า) > Control (การควบคุม) >
Button Customization (การปรับแต่งปุ่ม)

รีโมทคอนโทรล DJI RC-N2



- 1.** ปุ่มเปิดปิด
กดหนึ่งครั้งเพื่อตั้งเวลาอัตโนมัติ หรือเปิดปิด DJI RC-N2
- 2.** เส้นสายรีโมท
เส้นสายรีโมทสำหรับเชื่อมต่อระหว่าง DJI RC-N2 และ DJI Air 3
- 3.** ปุ่ม Flight Pause (หยุดบินชั่วคราว)/Return to Home (RTH) หรือกลับบ้านบันบัน
กดหนึ่งครั้งเพื่อเรียกใช้งาน GNSS หรือระบบการนำทาง (เมื่อตั้งค่าสำเร็จแล้ว)
กดค้างไว้เพื่อเรียกใช้งาน RTH
- 4.** ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่
แสดงระดับแบตเตอรี่ปัจจุบันของ DJI RC-N2
- 5.** คันโยกควบคุม
คันโยกควบคุมสามารถตั้งค่าได้ตามต้องการ เช่น การบินด้วย DJI Fly
- 6.** Customizable Button (ปุ่มที่ตั้งค่าได้อิสระ)
กดหนึ่งครั้งเพื่อปรับเปลี่ยนค่าตั้งค่า หรือตั้งค่าตั้งค่า (การตั้งค่าเริ่มต้น) คุณสามารถตั้งค่าได้ใน DJI Fly โดยเข้าไปที่ Camera View (บุบบองกล้อง) > Settings (การตั้งค่า) > Control (การควบคุม) > Button Customization (การปรับแต่งปุ่ม)
- 7.** Photo/Video Toggle (การสลับโหมดภาพถ่าย/วิดีโอ)
กดหนึ่งครั้งเพื่อเปลี่ยนโหมดระหว่างภาพถ่ายและวิดีโอ

- 8.** สายรีโมทคอนโทรล
เชื่อมต่ออุปกรณ์นี้กับเครื่องบินที่ต้องการส่งข้อมูลวิดีโอผ่านสายรีโมทคอนโทรล เสือกสายตาบนชิปเซ็ตพาวเวอร์ตบบ อุปกรณ์นี้จะส่งสัญญาณที่ของคุณ
- 9.** ที่จับอุปกรณ์เคลื่อนที่
สำหรับการยึดอุปกรณ์เคลื่อนที่กับตัวรีโมทคอนโทรลให้แนบคง
- 10.** เสาอากาศ
ส่งสัญญาณเพื่อการควบคุมโดยตรงและวิดีโอแบบไร้สาย
- 11.** พورต์ USB-C
ใช้ในการชาร์จและเชื่อมต่อรีโมทคอนโทรลกับคอมพิวเตอร์ของคุณ
- 12.** ช่องเก็บคันโยกควบคุม
สำหรับเก็บคันโยกควบคุม
- 13.** ตัวปรับคันบล็อก
สำหรับควบคุมความเรียงของกล้อง กดปุ่มปรับแต่งค้างไว้เพื่อใช้ตัวปรับคันบล็อกเพื่อควบคุมการซูม
- 14.** ปุ่มชัตเตอร์/บันทึก
 - กดหนึ่งครั้งเพื่อถ่ายภาพ หรือเริ่ม/หยุดการบันทึกวิดีโอ
- 15.** ช่องเสียบอุปกรณ์เคลื่อนที่
เพื่อรักษาความปลอดภัยของอุปกรณ์นี้กับเครื่องบินที่

ความปลอดภัยการบิน

เนื้อหาในส่วนนี้จะอธิบายถึงการฝึกบินอย่างปลอดภัย ข้อกำหนดด้านการบิน การบินพื้นฐาน และโหมดการบินอัจฉริยะ

ความปลอดภัยการบิน

หลังจากเติร์นความพร้อมก่อนบินเรียบร้อยแล้ว ขอแนะนำให้คุณฝึกทักษะการบินของคุณและฝึกบินอย่างปลอดภัย เลือกพื้นที่ที่เหมาะสมสำหรับการบินตามข้อกำหนดและข้อจำกัดของการบินดังต่อไปนี้ ปฏิบัติตามกฎหมายและข้อบังคับท้องถิ่นอย่างเคร่งครัดเมื่อบิน อ่านແນວทางปฏิบัติตามความปลอดภัยก่อนบินเพื่อให้แน่ใจในการใช้ผลิตภัณฑ์อย่างปลอดภัย

ข้อกำหนดสภาวะเวดเด้นทางการบิน

- ผู้ดูแลใช้โดรนในสภาพอากาศที่รุนแรง รวมถึงเมื่อความเร็วลมเกิน 12 เมตร/วินาที ศักยภาพ ผลิตภัณฑ์มีหนอก ลูกเห็บบ้าเย็น และพายุฝนฟ้าคะนอง
 - บินพื้นที่เปิดโล่งกว้างน้ำ อาคารสูงและสิ่งก่อสร้างที่เป็นโลหะขนาดใหญ่จากสิ่งผลักดันความถูกต้องของเชิงเทินที่ตัวโดรนและระบบ GNSS ได้ ดังนี้ ห้ามบินใกล้เครื่องเรือสำราญหรือที่ติดตันภายในระดับ 5 เมตรจากอาคารรักษาฯ ห่างจากอาคารอย่างน้อย 5 เมตรระหว่างการบิน หลังจากบินให้ครบขั้นตอน ตรวจสอบหัวตัวโดรนที่ไม่วางไว้คุณได้รับการแจ้งเตือนด้วยเสียงว่าหัวตัวโดรนขึ้นบินแล้วก่อนดำเนินการบินต่อไป หากทำให้โดรนขึ้นบินก่อนอาคาร จะไม่สามารถรับประคับความแม่นยำของจุดขึ้นบินได้ ในกรณีนี้ กรุณาใช้ความสูงให้กับตำแหน่งปั๊บจุบบันของโดรนในระหว่าง RTH แต่ไม่ต้อง เมื่อโดรนบรรลุภารกิจแล้วขึ้นบิน ขอแนะนำให้ยกเลิก RTH แต่ไม่ต้อง และควบคุมโดรนด้วยตนเองเพื่อลงจอดในตำแหน่งที่เหมาะสม
 - ห้ามเลี้ยวซ้ายกัดขวาง ผู้ชน สายไฟฟ้าแรงสูง ตัวบันได และแหล่งน้ำ (ความสูงที่แนะนำควรสูงกว่าน้ำอย่างน้อย 3 เมตร)
 - ลดเสียงรบกวนให้น้อยที่สุด โดยการห้ามเลี้ยงพื้นที่ที่มีกระแสไฟฟ้าแรงสูง เช่น บริเวณใกล้สถานีไฟฟ้า สถานีไฟฟ้าอย่างอื่น และอาคารที่มีการกระชาจัยสัญญาณเสียงหรือภาพ
 - ห้ามบินขึ้นจากกระดับความสูงเกินกว่า 6,000 ม. (19,685 ฟุต) เนื่องจากกระดับน้ำหนักและสมรรถนะของโดรนและแบตเตอรี่ถูกจำกัดเมื่อบินที่ระดับความสูงที่สูง บันดับความแรงของกระดับระดับรังสี
 - ระยะเบรกของโดรนจะขึ้นอยู่กับระดับความสูงของการบิน ยิ่งระดับความสูงมากเท่าไร ระยะเบรกก็จะยิ่งมากขึ้น ห้ามบินที่ระดับความสูงเกิน 3,000 ม. (9,843 ฟุต) ผู้ใช้ควรสำรวจระยะเบรกในแบบตั้งอย่างน้อย 20 ม. และระยะเบรกในแบบอน 30 ม. เพื่อรับรองความปลอดภัยในการบิน
 - ไม่สามารถใช้ GNSS กับโดรนได้ในแนบท้ายภัยภาคชั้นโลก ใช้ระบบการบองทางเห็นแก่ตัว
 - อย่าขึ้นบินจากตัวถุกที่กำลังเคลื่อนที่ เช่น รถยนต์ เครื่องบินและเครื่องเรือ
 - ห้ามน้ำโดรนขึ้นบินจากพื้นผิวสีเขียวที่มีการสะท้อนแสงเจ้า เช่น หลังคาถนน
 - ห้ามใช้โดรน รับโทรศัพท์ แบบเดตเตอร์ ที่ชาติจักรแบบเดตเตอร์ และอัปชาร์จแบบเดตเตอร์ที่ไม่ถูกต้อง ให้บันทึกไว้ในไฟฟ้า กระดาษ เป็นต้น ห้ามบินในพื้นที่ที่มีคนอยู่อาศัย เช่น พาทยา ชลบุรี สงขลา ภูเก็ต อุบลราชธานี ฯลฯ
 - ใช้งานโดรน รับโทรศัพท์ แบบเดตเตอร์ ที่ชาติจักรแบบเดตเตอร์ และอัปชาร์จแบบเดตเตอร์ที่ไม่ถูกต้อง ให้บันทึกไว้ในไฟฟ้า กระดาษ เป็นต้น ห้ามบินในพื้นที่ที่มีคนอยู่อาศัย เช่น พาทยา ชลบุรี สงขลา ภูเก็ต อุบลราชธานี ฯลฯ
 - ห้ามใช้ช่างนาโนโดรนในสภาพแวดล้อมที่มีความเสี่ยงที่จะเกิดเพลิงไหม้หรือการระเบิด
 - ห้ามใช้งานโดรนหากลักษณะของ

การใช้งานโดรนอย่างมีความรับผิดชอบ

เพื่อหลักเลี่ยงการบาดเจ็บสาหัสและความเสียหายต่อกรรพ์สิบ ให้ปฏิบัติตามกฎกต่งต่อไปนี้

1. ตระวัสดออบให้แพะเจี้ยงว่าคุณไม่ได้ใช้ยาระบังความรู้สึก ดีบีแล็คคอหอร์ล ให้ยาเสพติดหรือกำลังเมียการเริงเงินศรีษะ อ่อนแปรเลือย คลื่นไส้ หรือเมียการไม่สบายอื้นๆ ดี ซึ่งอาจส่งผลให้คุณสามารถในการควบคุมได้ในของคุณอย่างปลอดภัยและลง
 2. เมื่อลองจด ให้ปิดโถกนกอ่อน จากนั้นจึงปิดรีโมทคอนโทรล
 3. ห้ามปล่อย เปิด ยิง หรือบีบเคี้ยวของที่บรรทุกไว้ซึ่งเป็นอันตรายลงบนหรือก่อภาระ บุคคล หรือสัตว์ใด ๆ ซึ่งอาจก่อให้เกิดอุบัติเหตุ หรือความไม่สงบระหว่างตัวคุณกับผู้อื่น

สัญญาณ GNSS ที่แรง

	ข้อบังคับในการบิน	การแจ้งเตือนในแอป DJI Fly
ระดับความสูงที่สูงที่สุด	ระดับความสูงของโดรนไม่สามารถเกินจากค่าที่ตั้งไว้ใน DJI Fly	ถึงระดับความสูงสุดของการบิน
ระยะทางสูงสุด	ระยะทางเลี้นตรวงจากโดรนไปยังจุดขึ้นบันไม่สามารถเดินทางกลับมาหากการบินสูงสุดที่ตั้งไว้ใน DJI Fly	ถึงระยะทางสูงสุดของการบิน

สัญญาณ GNSS อ่อน

	ข้อบังคับในการบิน	การแจ้งเตือนในแอป DJI Fly
ระดับความสูงที่สูงที่สุด	<ul style="list-style-type: none"> ระดับความสูงถูกจำกัดอยู่ที่ 30 เมตรจากจุดขึ้นบัน หากแสงสว่างเพียงพอ ระดับความสูงถูกจำกัดไว้ที่ 3 เมตรเหนือพื้นดิน หากแสงไม่เพียงพอและระบบเซ็นเซอร์อินฟราเรดสามารถบันทึกได้ ระดับความสูงถูกจำกัดอยู่ที่ 30 เมตรจากจุดขึ้นบัน หากแสงสว่างที่จุดขึ้นบันไม่เพียงพอและระบบเซ็นเซอร์อินฟราเรดสามารถบันทึกได้ 	ถึงระดับความสูงสุดของการบิน
ระยะทางสูงสุด	ไม่มีขีดจำกัด	



- ขีดจำกัดระดับความสูง 3 ม. หรือ 30 ม. เมื่อสัญญาณ GNSS อ่อน จะถูกยกเลิก หากสัญญาณ GNSS แรง (ความแรงของสัญญาณ GNSS ≥ 2) เมื่อโดรนเปิดเครื่องอยู่
- ถ้าโดรนเสื่อมชัดเจน กุญแจยังควบคุมโดยไม่ได้ แต่จะไม่สามารถบันทึกต่อไปได้ ถ้าโดรนบันทึกไปบนอุปกรณ์ หดใกล้กับสุด มันจะบันทึกแล้วหายไปอย่างรวดเร็ว
- เพื่อความปลอดภัย อย่าบินใกล้สัญญาณไฟฟ้า เช่น ไฟฟ้า ไฟฟ้าและเครื่องใช้ไฟฟ้าอื่นๆ ที่บันทึกได้ ให้ห่างอย่างน้อย 10 เมตร

GEO Zone

ระบบ GEO ของ DJI กำหนดตำแหน่งการบินที่ปลอดภัย แจ้งระดับความเสี่ยงและประกาศด้านความปลอดภัยสำหรับการบินแต่ละที่ ยก และให้ข้อมูลเกี่ยวกับบันทึกการบิน เนตเวิร์กของอุปกรณ์ที่สามารถเข้าถึงได้ ที่ต้องคำนึงถึงความปลอดภัยของผู้ใช้ สามารถดูรายละเอียดเพิ่มเติมได้ที่ <https://fly-safe.dji.com/nfz/nfz-query>

การปลดล็อก GEO Zone

เพื่อตอบสนองความต้องการที่แตกต่างกันของผู้ใช้ DJI มีการแสดงผลล็อกของโดรน การปลดล็อกด้วยตนเองและการปลดล็อกแบบกำหนดเอง ผู้ใช้สามารถร้องขอและรับการอนุมัติจาก DJI FlySafe

การปลดล็อกด้วยตนเองเมื่อติดอยู่ในสถานที่ที่ไม่สามารถเข้าถึงได้ ผู้ใช้ต้องการปลดล็อกด้วยตนเอง สังคมของปลดล็อกผ่านทางเว็บไซต์ DJI Fly Safe ที่ <https://fly-safe.dji.com> เมื่อคำขอปลดล็อกได้รับการอนุมัติแล้ว ผู้ใช้สามารถเชื่อมต่อไปยังสถานที่ที่ต้องการปลดล็อกผ่านแอปฯ DJI Fly ทางเลือกในการปลดล็อกเบต้า ผู้ใช้อาจปล่อยหรือบันโอด บนไฟร์เซ็นเตอร์ของบุษยานาที่ได้รับอนุมัติแล้วได้โดยตรง และดำเนินการตามแบบนี้ใน DJI Fly เพื่อปลดล็อกเบต้า

การปลดล็อกแบบกำหนดเวลา ได้ปรับแต่งสำหรับผู้ใช้ที่มีข้อกำหนดพิเศษ โดยผู้ใช้จะกำหนดพื้นที่ที่ทำการบินได้เอง และจัดเตรียมเอกสารอนุญาตทำการบินเฉพาะสถานที่ที่ต้องการบินผู้ใช้ที่แต่ละสถานที่ต้องการบินได้ สามารถใช้ตัวเลือกการปลดล็อกนี้ได้ในทุกประเภทและทุกภูมิภาค และสามารถร้องขอผ่านทางเว็บไซต์ DJI FlySafe ที่ <https://fly-safe.dji.com>

-  • เพื่อให้เข้าใจถึงความปลอดภัยของเกี่ยวบัน โปรดระบุว่าไม่สามารถบันเรื่องจากเบต้าที่ปลดล็อกได้หลังจากที่ได้บันเรือสู่พื้นที่ดังกล่าวแล้ว หากจุดขึ้นบันอยู่ในเขตที่ปลดล็อก โปรดระบุว่าไม่สามารถกลับจุดขึ้นบันได้

รายการตรวจสอบก่อนขึ้นบิน

- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ติดตั้งป้องกันกิมบลล็อกแล้ว
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่พบอุปกรณ์ไม่ได้รับอนุมัติ อาทิ กล้อง ไฟ LED และแบตเตอรี่ ฯลฯ
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าแบบของโดรนถูกต้อง
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าแบบของโดรนถูกต้อง
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่ากิมบลล็อกและกล้องทำงานปกติ
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่มีอุปกรณ์ที่บดบังมองเห็นได้ เช่น หัวใจ ฯลฯ
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่า DJI Fly เชื่อมต่อกับโดรนได้เรียบร้อย
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าโดรนสามารถบินได้ตามที่ตั้งค่า
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าโดรนสามารถบินได้ตามที่ตั้งค่า
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ตั้งค่าการดำเนินการหลักเลี้ยงสีที่ต้องการ รวมถึง RTK และได้กำหนดระดับความสูงสุดของที่ตั้งค่า

การบินพื้นฐาน

ขั้นบัน/ลงจอดแบบอัตโนมัติ

ขั้นบันอัตโนมัติ

ใช้ฟังก์ชันการขั้นบันอัตโนมัติ:

- เปิดแอป DJI Fly และเข้าสู่บันมองกล้อง
- ดำเนินการทุกขั้นตอนในรายการตรวจสอบก่อนขึ้นบินให้ครบถ้วน
- แตะ  ถ้าสภาพแวดล้อมปลอดภัยในการขั้นบัน กดค้างที่ปุ่มเพื่อหยุดขั้นบัน
- โปรดทราบว่าบันและบันอยู่กับที่หนึ่งพื้นที่ในประมาณ 1.2 เมตร (3.9 ฟุต)

จุดอ่อนในมัตติ

ใช้ฟังก์ชันการลงจอดอัตโนมัติ:

- แตะ ↘ ถ้าสภาพแวดล้อมปลอดภัยที่จะลงจอด ให้กดบุ่นถ้างไว้เพื่อยืนยัน
- การลงจอดอัตโนมัติสามารถยกได้โดยการแตะ ✗
- ถ้าระบบการมองเห็นด้านล่างทำงานเป็นปกติ การป้องกันการลงจอดจะใช้งานได้
- หลังจากลงจอดอัตโนมัติจะหยุดโดยอัตโนมัติ

⚠ • เลือกสถานที่ลงจอดที่เหมาะสมในการลงจอด

ติดเครื่อง/ดับเครื่องมอเตอร์

การติดเครื่องมอเตอร์

ใช้ค่าสั่นจากคันโยกแบบผ่อนผาน (CSC) ดังแสดงด้านล่างเพื่อสถาาร์กมอเตอร์ เมื่อมอเตอร์ติดและหมุนแล้ว ปล่อยคันโยกกลับสู่อันตราย

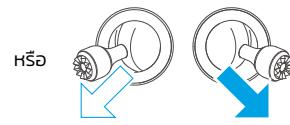
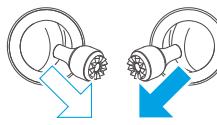


ดับเครื่องมอเตอร์

เมื่อโดรนอยู่บนพื้นดินและมอเตอร์กำลังหมุน บีบีรีในการหยุดมอเตอร์สองวิธี:

วิธีที่ 1: เมื่อโดรนลงจอดแล้ว ให้กดคันโยกการบันทึก/ลงแบบเดียวและค้างไว้ จนกว่ามอเตอร์จะหยุดทำงาน

วิธีที่ 2: เมื่อโดรนลงจอดแล้ว ให้ใช้ CSC แบบเดียวกับที่ใช้ในการสถาาร์กมอเตอร์ จนกว่ามอเตอร์จะหยุดทำงาน



วิธีที่ 2

ดับเครื่องมอเตอร์ระหว่างบิน

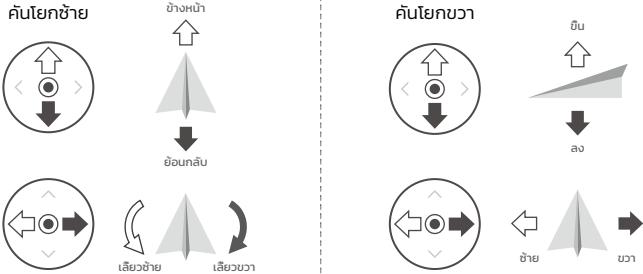
การหยุดมอเตอร์กลางอากาศจะทำให้โดรนชนได้ การตั้งค่าเริ่มน้ำหนักการหยุดในพัดฉนกเงินแบบ DJI Fly สำหรับกรณีฉุกเฉินเท่านั้น ซึ่งหมายความว่าจะสามารถหยุดมอเตอร์ได้ในระหว่างที่ยังบินเมื่อได้รับสัญญาณจากสภากาชาดกรณีฉุกเฉินเท่านั้น เช่น โดรนเบี่ยงทางเดียวของบังคับการบิน เมื่อเตอร์หยุด โดรนจะกำลังหมุนหลังอยู่ในอากาศ หรือไม่สามารถควบคุมได้และกำลังขึ้นหรือลงอย่างรวดเร็ว หากต้องการดับเครื่องมอเตอร์ระหว่างบิน ให้ใช้ขั้นตอน CSC แบบเดียวกับการสถาาร์กเครื่องมอเตอร์ โปรดทราบว่าผู้ใช้สามารถเปลี่ยนการตั้งค่าหยุดในพัดฉนกเงินในแอปเปิลหยุดได้ทุกเวลา โปรดใช้ตัวเลือกนี้ด้วยความระมัดระวัง

การควบคุมโดรน

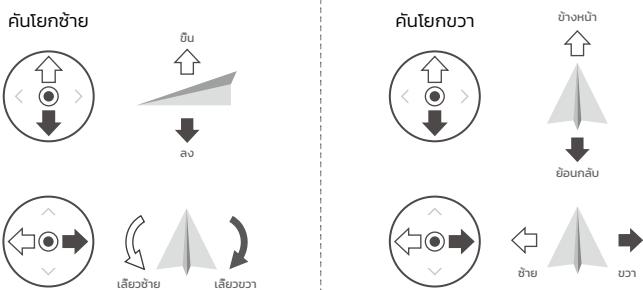
สามารถใช้คันโยกควบคุมของรีโมทคอนโทรลเพื่อควบคุมการเคลื่อนไหวของโดรน

สามารถใช้งานแท่งควบคุมได้ในโหมด 1 โหมด 2 หรือโหมด 3 ดังที่แสดงด้านล่าง โหมดควบคุมที่เป็นค่าเริ่มต้นของรีโมทคอนโทรลคือ โหมด 2 โปรดดูรายละเอียดเพิ่มเติมในส่วนรีโมทคอนโทรล

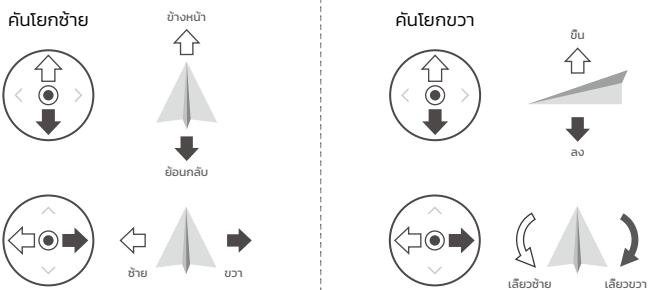
โหมด 1



โหมด 2



โหมด 3



ขั้นตอนขั้นบัน/ลงจอด

1. วางโดรนไว้ในพื้นที่โล่งและราบรื่นโดยที่ก้าวยกของโดรนชี้มาทางคุณ
2. กดปุ่มเปิดปิดที่รีโมทคอนโทรล และที่ตัวโดรน
3. เปิดแอป DJI Fly และเข้าสู่บันทึกลงจอด
4. แตะ Settings (การตั้งค่า) > Safety (ความปลอดภัย) จากนั้นตั้งค่าการดำเนินการหลบหลีกสิ่งกีดขวางเป็น Bypass หาก Brake ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้กำหนดความสูงสูงสุดและความสูง RTH ที่เหมาะสม
5. รอให้การวินิจฉัยต้นทางของโดรนเสร็จ หาก DJI Fly ไม่แสดงคำเตือนความผิดปกติใด ๆ คุณสามารถถอดสายรัดจากอุปกรณ์
6. กดคันบังคับเบ้า ๆ เพื่อเข้าบัน
7. ในการลงจอด ให้บันทึกลงจอดที่เนื้อพื้นที่ที่平安 และค่อย ๆ ดันคันบังคับลงเพื่อลดระดับ
8. หลังจากลงจอดสนองอุปกรณ์จะหยุดโดยอัตโนมัติ
9. ปิดโดรนก่อนปิดรีโมทคอนโทรล

วิธีแนะนำการใช้งานและเคล็ดลับ

1. รายการตรวจสอบก่อนขั้นบันบันออกแบบมาเพื่อช่วยให้คุณบันได้อย่างปลอดภัยและเพื่อถ่ายวิดีโอระหว่างบัน ตรวจสอบรายการตรวจสอบก่อนเข้าบันให้ครบถ้วนก่อนการบันทุกครั้ง
2. เลือกโหมดการใช้งานกับแบบลักษณะการบันทึกวิดีโอ เช่น Normal หรือ Cine
3. ข้อแนะนำถ่ายภาพหรือบันทึกวิดีโอเบื้องต้น
4. ห้ามบันในสภาพอากาศที่เลวร้าย เช่น ในวันที่ฝนตกหรือวันที่มีลมแรง
5. เลือกการตั้งค่ากล้องที่เหมาะสมกับความต้องการของคุณที่สุด
6. ทำการทดสอบการบันเพื่อสร้างเส้นทางการบัน และเพื่อดูสภาพแวดล้อมก่อนบันจริง
7. กดคันโยกควบคุมลงเบ้า ๆ เพื่อการเคลื่อนที่ของโดรนเป็นไปอย่างราบรื่นและมีเสถียรภาพ

💡 • ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้วางโดรนบนพื้นผิวน้ำและบันทึกก่อนเข้าบัน ห้ามบันขึ้นจากฝ้ามือหรือบนที่สีอ่อน แต่ด้วยมือของคุณ

โหมดการบันทึกวิดีโอ

FocusTrack

FocusTrack บี Spotlight, Point of Interest และ ActiveTrack

- 💡 • โปรดอ่านเกี่ยวกับรีโมทคอนโทรล ในส่วนการควบคุมโดรน สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับคุณสมบัติของการบัน เช่น ไฟกาชาด/ขาว (Roll), คันโยกการเดินหน้า/กลับหลัง (Pitch), คันโยกการบันขึ้น/ลง (Throttle) และคันโยกการหมุนไปทางซ้าย/ขวา (Yaw)
- โดรนจะไม่ถ่ายภาพหรือบันทึกวิดีโอโดยอัตโนมัติในขณะที่ใช้ FocusTrack ผู้ใช้ต้องควบคุมโดรนด้วยตนเองเพื่อถ่ายภาพหรือบันทึกวิดีโอ

	Spotlight	Point of Interest (POI)	ActiveTrack
รายละเอียด	โดรนจะไม่บินโดยอัตโนมัติ แต่กล้องจะยังคงล็อก กองทุกบันดาลแบบในขณะที่ผู้ใช้ควบคุมการบินด้วยตนเอง	โดรนติดตามบันดาลเป็นวงกลม โดยยึดจากรัศมีและความเร็วในการบินที่มีการตั้งค่าไว้แล้ว ความเร็วในการบินสูงสุดคือ 12 เมตร/วินาที และความเร็วในการบินอาจถูกปรับตามรัศมีที่ตั้งค่าไว้	โดรนจะรักษาระยะห่างและระดับความสูงจากวัตถุที่ติดตาม โดยมีโหมดสามโหมด ได้แก่ โหมด Auto, Manual และ Parallel ความเร็วสูงสุดในการบินอยู่ที่ 12 เมตร/วินาที
วัตถุที่รองรับ	<ul style="list-style-type: none"> วัตถุที่อยู่นิ่ง วัตถุที่เคลื่อนไหว เช่น ยานพาหนะ เรือ และผู้คน 		<ul style="list-style-type: none"> วัตถุที่เคลื่อนไหว เช่น ยานพาหนะ เรือ และผู้คน
การควบคุม	<p>ใช้คันโยกควบคุมเพื่อควบคุมการเคลื่อนไหวของโดรน ดังนี้:</p> <ul style="list-style-type: none"> ขยับคันโยกการบินเอียงไปทางซ้าย/ขวา (Roll) เพื่อเบียนร่องบันดาล ขยับคันโยกการเดินหน้า/กลอยหลัง (Pitch) เพื่อเปลี่ยนระดับความสูง ขยับคันโยกการบินขึ้น/ลงแบบดึง (Throttle) เพื่อเปลี่ยนระดับความสูง ขยับคันโยกการหันไปทางซ้าย/ขวา (Yaw) เพื่อปรับกรอบภาพ 	<p>ใช้คันโยกควบคุมเพื่อควบคุมการเคลื่อนไหวของโดรน ดังนี้:</p> <ul style="list-style-type: none"> ขยับคันโยกการบินเอียงไปทางซ้าย/ขวา (Roll) เพื่อเปลี่ยนความเอียงในการบินบันดาลตุ่นของโดรน ขยับคันโยกการเดินหน้า/กลอยหลัง (Pitch) เพื่อเปลี่ยนระดับความสูง ขยับคันโยกการบินขึ้น/ลงแบบดึง (Throttle) เพื่อเปลี่ยนระดับความสูง ขยับคันโยกการหันไปทางซ้าย/ขวา (Yaw) เพื่อปรับกรอบภาพ 	<p>ใช้คันโยกควบคุมเพื่อควบคุมการเคลื่อนไหวของโดรน ดังนี้:</p> <ul style="list-style-type: none"> ขยับคันโยกการบินเอียงไปทางซ้าย/ขวา (Roll) เพื่อเบียนร่องบันดาล ขยับคันโยกการเดินหน้า/กลอยหลัง (Pitch) เพื่อเปลี่ยนระดับความสูง ขยับคันโยกการบินขึ้น/ลงแบบดึง (Throttle) เพื่อเปลี่ยนระดับความสูง ขยับคันโยกการหันไปทางซ้าย/ขวา (Yaw) เพื่อปรับกรอบภาพ
การหลบหลีกสิ่งกีดขวาง	<p>เมื่อระบบการบินจัดทำภารกิจ โดรนจะบินอยู่กับที่เมื่อตรวจพบสิ่งกีดขวาง โดยไม่คำนึงว่าจะต้องการดำเนินการหลบหลีกสิ่งกีดขวางเป็น Bypass หรือ Brake ใน DJI Fly</p> <p>โปรดทราบ: การหลบหลีกสิ่งกีดขวางถูกปิดใช้งานในโหมด Sport</p>	โดรนจะบินเลี้ยงสิ่งกีดขวางโดยไม่คำนึงถึงการตั้งค่าของโหมดการบินหรือการดำเนินการหลบหลีกสิ่งกีดขวางใน DJI Fly เมื่อระบบการมองเห็นทำภารกิจ	

ActiveTrack

Auto	โดรนวางแผนและปรับเส้นทางตาม datum ของตัวบุคคล ให้หันหน้าไปทางที่เดิน หรือหันหลัง ตามทิศทางที่เดิน
Manual	ติดตามการเคลื่อนไหวของตัวบุคคล ด้วยการเลี้ยวตามทิศทางที่เดิน เช่น หันหลัง หันหน้า หันซ้าย หันขวา หันหัวไปทางที่เดิน หันหัวกลับไปทางที่เดิน หันหัวไปทางซ้าย หันหัวไปทางขวา หันหัวกลับไปทางซ้าย หันหัวกลับไปทางขวา
Parallel	ติดตามการเคลื่อนไหวของตัวบุคคล ด้วยการเดินทางไปในแนวนอน ตามทิศทางที่เดิน เช่น หันหลัง หันหน้า หันซ้าย หันขวา หันหัวไปทางที่เดิน หันหัวกลับไปทางที่เดิน หันหัวไปทางซ้าย หันหัวไปทางขวา หันหัวกลับไปทางซ้าย หันหัวกลับไปทางขวา

- ⚠️ ในโหมด Manual การตั้งค่ากิจกรรมจะใช้งานได้ดีเมื่อตัวบุคคลกำลังเคลื่อนที่ในทิศทางที่ไม่เปลี่ยนแปลงเท่าบันดาล หากกิจกรรมการเคลื่อนที่ของตัวบุคคลมีความซับซ้อน โดรนจะติดตามตัวบุคคลได้ยาก ระยะทางและความสูงที่ตั้งค่าไว้จะไม่คงที่ เมื่อต้องติดตามตัวบุคคลที่เคลื่อนที่อย่างรวดเร็ว

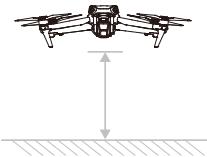
ใน ActiveTrack จะสามารถบันทึกติดตามตัวบุคคลได้ในรูปแบบนี้:

ระยะ	ผู้คน		พาหนะ/เรือ	
กล้อง	กล้องมุมกว้าง	กล้องteleซูมระยะกลาง	กล้องมุมกว้าง	กล้องteleซูมระยะกลาง
ระยะห่าง	4-20 เมตร (ระยะห่างที่เหมาะสม: 5-10 เมตร)	7-20 เมตร	6-100 เมตร (ระยะห่างที่เหมาะสม: 20-50 เมตร)	16-100 เมตร
ระดับความสูง	2-20 เมตร (ระดับความสูงที่เหมาะสม: 2-10 เมตร)		6-100 เมตร (ระดับความสูงที่เหมาะสม: 10-50 เมตร)	

- ⚠️** • โดรนจะบินไปยังระดับความสูงหาระดับความสูงอยู่บนบันได ActiveTrack เริ่มต้น บินโดรนในระดับความสูงที่เหมาะสมที่สุดเพื่อประสิทธิภาพการติดตามที่ดีที่สุด

ใช้ FocusTrack

1. เปิดโดรน

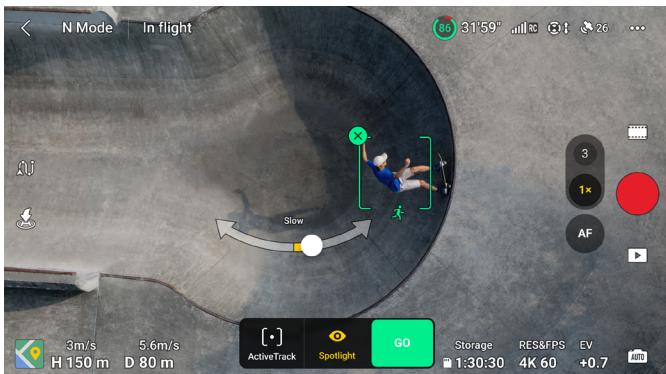


2. ลาก-เลือกตัวที่บันบนของกล้องหรือเปิดใช้งานการสแกนวัดถูกกายใต้การตั้งค่าการควบคุมใน DJI Fly Control และแตะวัตถุที่รับรู้เพื่อเปิดใช้งาน FocusTrack

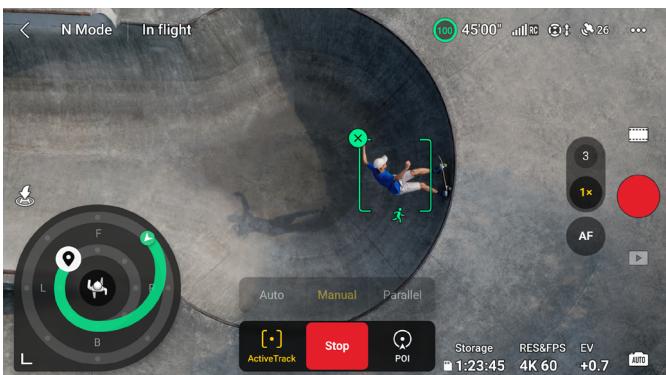
- 💡** • ต้องใช้ FocusTrack ภายใต้อตรารากษุยที่รองรับดังนี้มีดังนี้บันจะส่งผลกระบต่อการจดจำวัตถุ
- Spotlight/Point of Interest: รองรับการชุมสูงสุด 9 เก้าสำหรับวัตถุที่เคลื่อนไหว เช่น ยานพาหนะ เรือ ผู้คน และวัตถุที่อยู่เบื้องหลัง
 - ActiveTrack: รองรับการชุมสูงสุด 3 เก้า สำหรับวัตถุที่เคลื่อนไหว เช่น ยานพาหนะ เรือ และผู้คน
- a. โดรนจะเข้าสู่ Spotlight ตามค่าเริ่มต้นและไปบินโดยอัตโนมัติ ผู้ใช้ต้องควบคุมเกียร์บินของโดรนด้วยตนเองโดยใช้ชักกับควบคุม และปุ่มชัตเตอร์/บันทึกบนบันบนของกล้องใน DJI Fly หรือกดปุ่มชัตเตอร์/บันทึกบนรีโมทคอนโทรลเพื่อเริ่มถ่ายภาพ



- b. แตะที่ล้านล่างของหน้าจอเพื่อสลับไปเป็น Point of Interest หลังจากตั้งค่ากีฬาการและความเร็วของเกียร์บินแล้ว ให้แตะ GO (T) และไดรนจะเริ่บบอร์ดวัตถุโดยอัตโนมัติที่ระดับความสูงปัจจุบัน ผู้ใช้ยังสามารถขยับก้านควบคุมเพื่อควบคุมเกียร์บินด้วยตนเองในขณะที่ไดรนกำลังบินโดยอัตโนมัติได้ และปุ่มชัตเตอร์/บันทึกบนบันบนของกล้องใน DJI Fly หรือกดปุ่มชัตเตอร์/บันทึกบนรีโมทคอนโทรลเพื่อเริ่มถ่ายภาพ



- c. แตะที่ล้อติดตามของหน้าจอเพื่อสลับไปเป็น ActiveTrack เลือกโหมดย่อขยายและแตะ GO (ไป) โดยจะเริ่มติดตามวัตถุโดยอัตโนมัติ ผู้ใช้ยังสามารถขยับคันบังคับเพื่อควบคุมเกียร์บันไดวัตถุด้วยตนเองในขณะที่ได้รับคำสั่งบินโดยอัตโนมัติได้ แตะปุ่มชัตเตอร์/บันทึกบนบุบบันของกล้องใน DJI Fly หรือกดปุ่มชัตเตอร์/บันทึกบนรีโมทคอนโทรลเพื่อเริ่มถ่ายภาพ



ในโหมด Manual จะเห็นว่าล้อติดตามบนบุบบันของกล้อง จุดบันทึกและติดตามแสดงกิจกรรมการติดตามที่แตกต่างกัน กิจกรรมการติดตามสามารถเปลี่ยนแปลงได้โดยการแตะจุดหรือลากไอคอนกิจกรรมการติดตาม ไปยังจุดอื่น ๆ บนวงล้อติดตาม โดยจะเป็นไปยังกิจกรรมการติดตามที่เลือกตามเส้นทางการบินที่เขียนไว้และแสดงบนวงล้อติดตาม สามารถกดดำเนินการเพิ่มปัจจุบันของโดรน ดำเนินการสั่นสุด/กิจกรรมการติดตาม และเลือกการทำงานบันไดบนวงล้อติดตาม สามารถปรับกิจกรรมการติดตามได้ขึ้น/ลงติดตามเพื่อให้เหมาะสมกับความต้องการของคุณ

- หากวัดถูกที่ติดตามเป็นบุคคล วงล้อติดตามก็จะบุบบันของบุบบันของกล้องจะแสดงวงกลมด้านใน และด้านนอก หากวัดถูกที่ติดตามเป็นยานพาหนะ วงล้อติดตามจะแสดงเพียงวงกลมเดียว



ตั้งค่าพารามิเตอร์โดยเข้าไปที่ Settings (การตั้งค่า) > Control (การควบคุม) > FocusTrack Settings (การตั้งค่า FocusTrack)

รักษาภายใน/ภายนอก ^[1]	กำหนดระยะเวลาห่างไกลระหว่างโดรนและวัตถุเมื่อติดตามในวงแหวนใน/นอก
ความสูงด้านใน/ด้านนอก ^[1]	กำหนดระยะเวลาห่างไกลแนวตั้งระหว่างโดรนและวัตถุเมื่อติดตามในวงแหวนใน/นอก
การเลื่อนไหวของกล้อง	<p>เลือก Normal หรือ Fast</p> <p>Normal (ปกติ): โดรนข้ามสีสังกัดของวงล้อความสูงอย่างค่อยเป็นค่อยไป และคงการบินให้ราบรื่น</p> <p>Fast (เร็ว): โดรนข้ามสีสังกัดของวงล้อความสูงอย่างรวดเร็วและเคลื่อนไหวได้มากขึ้น</p>
การบินใกล้ภาคพื้นดิน ^[1]	หากเปิดใช้งาน สามารถตั้งค่าความสูงของโดรนให้ต่ำกว่า 2 ม. เมื่อกำกับติดตาม ซึ่งจะเพิ่มความเสี่ยงในการชนกับสีสังกัดของที่อยู่ใกล้พื้นดิน บินด้วยความระมัดระวัง
รีเซ็ตการตั้งค่า FocusTrack	การตั้งค่า FocusTrack ของวัตถุทุกชิ้นจะถูกรีเซ็ตเป็นค่าเริ่มต้นทั้งหมด

[1] การตั้งค่าี้จะประมวลผลเมื่อวัตถุที่ติดตามศักดิ์สิทธิ์เปลี่ยนสถานะเป็น 'สามารถติดตาม' แต่ไม่สามารถติดตามได้โดยใช้การบินแบบบินและคืนไปยก หลังจากบินคืนบินแล้ว พารามิเตอร์ของวงแหวนใน/นอกซึ่งตำแหน่งสุด/กิจกรรมการติดตาม จะถูกปรับตามขนาดติดตามที่วัย โปรดทราบว่าพารามิเตอร์สำหรับวงแหวนใน และนอกใน FocusTrack Settings (การตั้งค่า FocusTrack) จะไม่เปลี่ยนแปลง

อุปกรณ์ FocusTrack

ใน Point of Interest หรือ ActiveTrack ให้กดปุ่ม Flight Pause หนึ่งครั้งบนรีโมทคอนโทรล หรือแตะ Stop (หยุด) ในหน้าจอเพื่อคลิกไปที่ Spotlight

ใน Spotlight ให้กดปุ่ม Flight Pause (หยุดบันทึกวิดีโอ) บนรีโมทคอนโทรลเพื่อออกจาก FocusTrack

หลังจากออกจาก FocusTrack ให้แตะ □ เพื่อดูคลิปที่ถ่ายมาแล้วในการเล่นวิดีโอข้างลับ



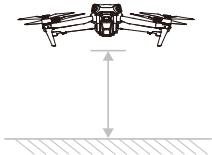
- ห้ามใช้ FocusTrack ในพื้นที่บีบคนและสัตว์วิ่งหรือยานพาหนะเคลื่อนที่
- ห้ามใช้ FocusTrack ในพื้นที่บีบสีของเล็ก ๆ หรือบาง (เช่น กึงไม้หรือสายไฟฟ้า) หรือวัตถุโปร่งแสง (เช่น น้ำหรือแก้ว) หรือพื้นผิวสีเดียว (เช่น พื้นหิน)
- เตรียมกดปุ่มหยุดบันทึกวิดีโอบนรีโมทคอนโทรลเสมอ หรือแตะหยุดใน DJI Fly เพื่อควบคุมโดรนด้วยตนเองในกรณีที่มีสถานการณ์ฉุกเฉินเกิดขึ้น
- โปรดระงับระหว่างเป็นพิเศษเมื่อใช้ FocusTrack ในสถานการณ์ดังต่อไปนี้:
 - a. วัตถุที่ติดตามไม่ได้เคลื่อนที่อยู่ในระบบเดียวกัน
 - b. วัตถุที่ติดตามอยู่ปลายนรุปร่างกันขนาดที่กำลังเคลื่อนที่
 - c. วัตถุที่ติดตามอยู่หายไปช่วงเวลาหนึ่ง
 - d. วัตถุที่ติดตามอยู่เคลื่อนที่บนพื้นผิวที่เป็นศีบะ
 - e. วัตถุที่ติดตามอยู่บีบสีเดียวหรือลดลายเดียวทั่วทั้งสภาพแวดล้อม
 - f. สภาพแสงที่มืดมาก (<300 ลักช) หรือสว่างมาก (>10,000 ลักช)
- โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณกำลังบันทึกวิดีโอด้วยความเป็นส่วนตัวของพื้นที่นั้น ๆ เมื่อใช้งาน FocusTrack
- ข้อแนะนำให้ติดตามเฉพาะยานยนต์ เรือ และผู้คน (แต่ไม่ใช่เด็ก ๆ) บันทวยความระมัดระวังเมื่อติดตามวัตถุอื่น ๆ
- สำหรับวัตถุเคลื่อนที่ที่รองรับ ยานพาหนะหมายถึงรถยกบดและเรือยอช์กบานาเดลิกถึงขนาดกลาง อายุติดตาม บรรทัดเรือหรือรุ่นควบคุมระยะไกล
- วัตถุที่ติดตามอยู่จะสลับไปเป็นวัตถุอื่นโดยไม่ตั้งใจ เมื่อพวงบันไดเข้าไปใกล้กัน
- ActiveTrack ไม่พร้อมใช้งานเมื่อแสงสว่างไม่เพียงพอและระบบจับภาพวัตถุไม่พร้อมใช้งาน Spotlight และ POI สำหรับวัตถุที่ไม่เคลื่อนที่ยังคงใช้ได้ แต่ไม่มีการตรวจสอบสั่งคัดขาด
- FocusTrack ไม่พร้อมใช้งานในโหมดวิดีโอดำ
- FocusTrack ไม่พร้อมใช้งานเมื่อโดรนอยู่บนพื้นดิน
- FocusTrack อาจทำงานไม่ถูกต้องเมื่อโดรนบันทึกด้วยความเร็วและกีฬากางปัจจุบันต่อไปเป็นเวลา 8 วินาทีเพื่อพยายามระบุตัววัตถุอีกครั้ง หากโดรนไม่สามารถระบุตัววัตถุช้าได้ภายใน 8 วินาที โดรนจะออกจากการ ActiveTrack โดยอัตโนมัติ

MasterShots

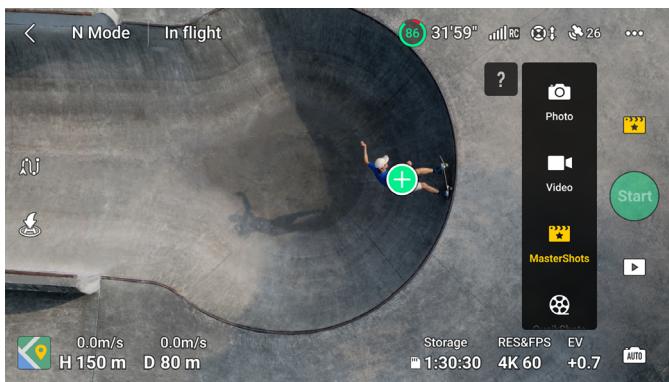
MasterShots ช่วยให้วัตถุอยู่ตรงกลางเเฟร์นในขณะที่สั่งการควบคุมทิศทางต่าง ๆ ตามลำดับเพื่อสร้างวิดีโอภาพยนต์สั้น ๆ

การใช้งาน MasterShots

- เปิดโดรนและบินอยู่กับที่เหนือพื้นดินอย่างน้อย 2 เมตร (6.6 ฟุต)



- บน DJI Fly และอุปกรณ์หน้าจอภาพ เพื่อเลือก MasterShots และอ่านคำแนะนำ ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณเข้าใจวิธีใช้งาน MasterShots และไม่มีสิ่งกีดขวางในพื้นที่รอบข้าง
- หาก เลือกวัตถุของคุณในใบมุมมองกล้อง และตั้งระยะเวลาการบิน เข้าสู่บุบນของแผนที่เพื่อตรวจสอบว่าจะสามารถบินและเส้นทางการบินโดยประมาณ และตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่มีสิ่งกีดขวางในระยะเวลาการบิน เช่น อาคารสูง แตะ Start (หรือ) โดรนจะเริ่มบินและบันทึกโดยอัตโนมัติ โดรนจะบันทึกลับไปยังตำแหน่งเดิม เมื่อบันทึกเสร็จเรียบร้อย



- แตะ เพื่อใช้งานวิดีโอ

การออกจาก MasterShots

กดปุ่ม Flight Pause (หยุดบินชั่วคราว) หนึ่งครั้ง หรือแตะ  กับ DJI Fly เพื่อออกจากโหมด MasterShots โดรนจะเบรกและบินอยู่กับที่ไม่ไปไหน

-  • ใช้ MasterShots ในทำfield เนื่องที่ไม่มีอาคารหรือสิ่งกีดขวางอื่นใด ตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่มีบุษย์ สัตว์ หรือสิ่งกีดขวางอื่น ๆ ในเส้นทางบิน เมื่อแสงสว่างเพียงพอและสภาพแวดล้อมเหมาะสมสำหรับจับภาพวัด ดู โดรนจะเบรกและบินอยู่กับที่หากต้องพับสิ่งกีดขวาง
 - หมุนสั่งเกตเวย์ต่อรอบ ๆ โดรน และใช้รีโมทควบคุมโดยรีโมทเพื่อหลีกเลี่ยงไม่ให้โดรนเข้าไปชนหรือโอบกีดขวาง
 - ห้ามใช้ MasterShots ในสถานการณ์ดังต่อไปนี้:
 - a. เมื่อวัดถูกกีดขวางในช่วงเวลาหนึ่ง หรือคุณมองไม่เห็นวัดถูก
 - b. เมื่อวัดถูกห้องลอดสายไฟกล้าดึงกับสภาพแวดล้อม
 - c. เมื่อวัดถูกยูบนาฬิกา
 - d. เมื่อวัดถูกกำลังเคลื่อนที่เร็ว
 - e. สภาพแสงที่มืดมาก (<300 ลักช์) หรือสว่างมาก (>10,000 ลักช์)
 - ห้ามใช้ MasterShots ในบริเวณใกล้กับตัวอาคาร หรือบริเวณที่สัญญาณ GNSS อ่อน ไม่ เช่นบันไดเส้นทาง การบินอาจจะไม่เสถียร
 - โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณปฏิบัติตามกฎหมายและข้อกำหนดด้านความเป็นส่วนตัวของพื้นที่นั้น ๆ เมื่อใช้งาน MasterShots
 - เนื่องจากลักษณะของบุกกว้างเพื่อถ่ายภาพ MasterShots โดรนจะเลือกเส้นทางบินหนึ่งจากสามเส้นทางโดย ยกตัวในมิติด้วยอัตราการประมวลผลและระยะทางของวัดถูก (ภาพถ่ายบุคคล ระยะใกล้สัก หรือวิวทิวทัศน์) เมื่อใช้กล้อง เทเลซูมระยะกลางเพื่อถ่ายภาพ MasterShot จะมีเส้นทางการบินเพียงเส้นทางเดียว ไม่ว่าจะเป็นวัดถูกประ ภาพใหญ่และระยะทางใด ๆ ก็ตาม

QuickShots

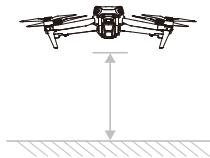
ใหม่ค่ายภาพของ QuickShots ได้แก่ Dronie, Rocket, Circle, Helix, Boomerang และ Asteroid

-  **Dronie (บันเดินหน้าและถอยหลัง):** โดรนบินโดยหลังและบินขึ้น โดยทิ่งกล้องยังจับอยู่กีดขวาง
 - ↑ **Rocket (บันตรุงสู่อากาศ):** โดรนบินขึ้นโดยทิ่งกล้องขึ้นลงมาทางด้านล่าง
 - ⟳ **Circle (บินวน):** โดรนบินวนรอบวัดถูก
 - ⟲ **Helix (บินวนเป็นเกลียว):** โดรนบินขึ้นและบินวนเป็นเกลียวรอบวัดถูก
 - ⟳ **Boomerang (บุบเมือง):** โดรนบินรอบวัดถูกเป็นวงรี โดยบินขึ้นเมื่อไปจากจุดตั้งต้น และบินร่องนาดตอนบนบินกลับ จุดตั้งต้นของโดรนทำให้เกิดปลายด้านบนหันดึงของแกนตามยาวของวงรี ในขณะที่ ปลายอีกด้านล่างอยู่ด้านบนของวัดถูกจากดูดเรียบต้น
 - ⟳ **Asteroid (แอสเทอรอยด์):** โดรนบินโดยหลังและขึ้นบันทึก ถ่ายภาพหลายภาพ จากนั้น จึงแสดงมุมมองจากโดรนขณะที่โดรนกำลังลดระดับลงมา

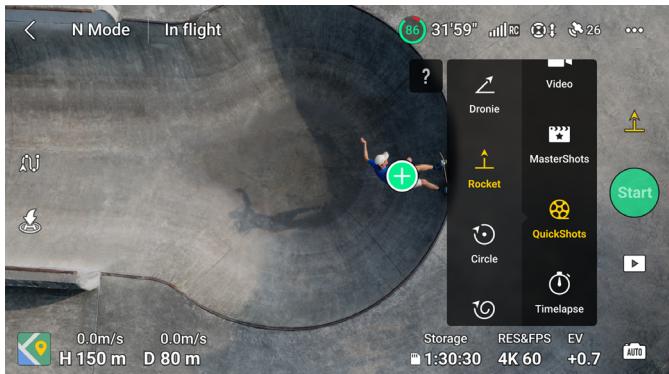
- ⚠️**
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่ามีพื้นที่เพียงพอเมื่อใช้โหมด Boomerang ตรวจสอบให้เป็นรัศมีอย่างน้อย 30 เมตร (99 ฟุต) รอบโดรนและมีพื้นที่เหลืออยู่ 10 เมตร (33 ฟุต)
 - ตรวจสอบให้แน่ใจว่ามีพื้นที่เพียงพอเมื่อใช้โหมด Asteroid ตรวจสอบให้มีพื้นที่ด้านหลังอย่างน้อย 40 เมตร (131 ฟุต) และพื้นที่ด้านบนเหลืออยู่ 50 เมตร (164 ฟุต)
 - กล้องเทเลซูบระยะกลางไม่รองรับโหมด Asteroid ใน QuickShots

การใช้ QuickShots

1. เปิดโดรนและบินอยู่กับที่เหนือพื้นดินอย่างน้อย 2 เมตร (6.6 ฟุต)



- เปิดโดรนและบินอยู่กับที่เหนือพื้นดินอย่างน้อย 2 เมตร (6.6 ฟุต)
- ใน DJI Fly และแอปพลิเคชัน Quik แตะไอคอนโหมดถ่ายภาพ เพื่อเลือก QuickShots และวิ่งคำรามคำแบง ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณเข้าใจวิธีใช้งาน QuickShots และไปส่องกีดขวางในพื้นที่รอบข้าง
- เลือกโหมดถ่ายภาพ ลาก-เลือกวัดถูกในบุบบองกล้อง และ Start (เริ่บ) โดรนจะเริ่บบินและบันทึกโดยอัตโนมัติ โดรนจะบินกลับไปยังตำแหน่งเดิม เมื่อบันทึกเสร็จเรียบร้อย



- แตะ เพื่อใช้งานบันทึก

ออกจากโหมด QuickShots

กดปุ่ม Flight Pause (helydบันชั่วคราว) หนึ่งครั้ง หรือแตะ ใน DJI Fly เพื่อออกจากโหมด QuickShots โดยจะลบภาพและบันทึกที่ได้ไปแล้ว

หมายเหตุ: หากคุณยังคงควบคุมโดยไม่ได้ตั้งใจ โดรนจะออกจากโหมด QuickShots และล้อຍอยู่กับที่



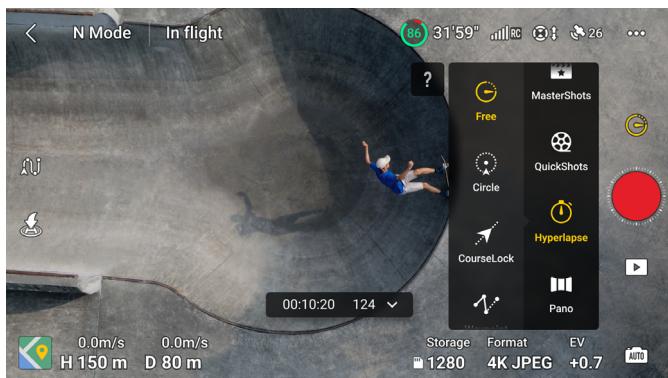
- ใช้ QuickShots ในบริเวณที่ไม่มีอาคารหรือสิ่งกีดขวางอื่นใด ตรวจลองให้แน่ใจว่าไม่มีคน สัตว์ หรือสิ่งกีดขวางอื่น ๆ ในเส้นทางบิน โดรนจะลบภาพและบันทึกที่ได้ไปแล้วทันที
- หมุนล้อเกตติ่งอยู่รอบ ๆ โดรน และใช้รีโมทคอนโทรลเพื่อหลีกเลี่ยงไฟฟ้าในบริเวณ เช่น ไฟฟ้าในบ้านหรือไฟฟ้าในสวน
- ห้ามใช้ QuickShots ในสถานการณ์ดังต่อไปนี้:
 - เมื่อวัดถูกกีดขวางในช่วงเวลาหนึ่ง หรือคุณมองไม่เห็นวัดถูก
 - เมื่อวัดถูกอยู่ใกล้ๆ กันใน 50 เมตร
 - เมื่อวัดถูกอยู่ด้านล่างของโดรน
 - เมื่อวัดถูกอยู่บนอากาศ
 - เมื่อวัดถูกกำลังเคลื่อนที่เร็ว
 - เมื่อสภาพแสงที่มืดมาก (<300 ลักช์) หรือสว่างมาก (>10,000 ลักช์)
- ห้ามใช้ QuickShots ในบริเวณใกล้กับตัวอาคาร หรือบริเวณที่สัญญาณ GNSS อ่อน ไม่เช่นนั้นเส้นทางการบินจะไม่เสถียร
- โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณกำลังอยู่ในพื้นที่ท่องเที่ยวที่อนุญาตให้ใช้งาน QuickShots

Hyperlapse (ถ่ายภาพแบบ Timelapse และเคลื่อนไหวกล้องไปด้วย)

โหมดถ่ายภาพ Hyperlapse รวมถึง Free, Circle, Course Lock และ Waypoint



- หลังจากเลือกโหมดการถ่ายภาพ Hyperlapse ให้ไปที่การตั้งค่า > คลื่อง > Hyperlapse ใน DJI Fly เพื่อเลือกประเภทภาพถ่ายตั้งบันทึก Hyperlapse ที่จะบันทึก หรือเลือกปิดเพื่อไม่บันทึกภาพถ่ายตั้งบันทึก Hyperlapse ใด ๆ



Free (อัลตร้า)

โดรนจะถ่ายภาพอัตโนมัติและถ่ายวิดีโอแบบ Timelapse แม้โดรนจะอยู่บนพื้นดิน ให้กด Free ก็ใช้งานได้ หลังจากบินขึ้น การควบคุมการเคลื่อนที่ของโดรนและบุมกิบบล่องใช้รีโมทคอนโทรล

ดำเนินขั้นตอนด้านล่างเพื่อใช้โหมด Free:

1. ตั้งระยะเวลา ความยาวของวิดีโอและความเร็วสูงสุด หน้างานจะแสดงจำนวนภาพที่จะถ่ายและระยะเวลาในการถ่ายภาพ
2. แตะปุ่ม ชัตเตอร์/บันทึก เพื่อเริ่ม

Circle (ပັບປຸງ)

เครื่องจะถ่ายภาพโดยอัตโนมัติบินรอบตัวคุณเพื่อสร้างวิดีโอแบบ Timelapse

ดำเนินขั้นตอนด้านล่างเพื่อใช้โหมด Circle:

1. ตั้งระยะเวลา ความยาวของวิดีโอ ความเร็วสูงสุด และกิจกรรม การบันบวน หน้างานจะแสดงจำนวนภาพที่จะถ่ายและระยะเวลาในการถ่ายภาพ
2. ลาก-เลือกวัตถุในหน้าจอ ใช้คันบีโตกการหันไปทางซ้าย/ขวาและปุ่มหมุนปรับกิบบล่องเพื่อปรับกรอบภาพ
3. แตะปุ่ม ชัตเตอร์/บันทึก เพื่อเริ่ม

Course Lock

Course Lock ทำให้ผู้ใช้อัลตร้าถ่ายภาพตามเส้นทางที่กำหนดไว้ ในขณะเดียวกัน ผู้ใช้สามารถเลือกวัตถุสำหรับให้หักล้องซึ่งไปบนค่า Hyperlapse หรือไม่เลือกวัตถุใด ๆ โดยที่สามารถควบคุมกิจกรรมของโดรนและกิบบล่องได้

ดำเนินขั้นตอนด้านล่างเพื่อใช้ Course Lock:

1. ปรับกิจกรรมของโดรนตามต้องการ และล็อกกิจกรรมปัจจุบันเป็นกิจกรรมการบัน
2. ตั้งระยะเวลา ความยาวของวิดีโอและความเร็วสูงสุด หน้างานจะแสดงจำนวนภาพที่จะถ่ายและระยะเวลาในการถ่ายภาพ
3. ลาก-เลือกวัตถุ (หากเกี่ยวข้อง) หลังจากที่เลือกวัตถุแล้ว โดรนจะปรับกิจกรรมหรือบุมของกิบบลอด้วยอัตโนมัติเพื่อให้วัตถุอยู่ตรงกลางในบุมนของกล้อง ซึ่งจะไม่สามารถปรับเฟรมได้ด้วยตัวเองได้ในกรณีนี้
4. แตะปุ่ม ชัตเตอร์/บันทึก เพื่อเริ่ม ขยับคันบีโตกการเดินบน/ลงมือลังและคันบีโตกการบันไปทางซ้าย/ขวาเพื่อควบคุมความเบร็ฟของกิบบลอนบันและเปลี่ยนกิจกรรมโดรนสัก ๆ ขยับคันบีโตกการบันขึ้น/ลงแนวตั้งเพื่อควบคุมความเร็วในการบันแนวตั้ง

Waypoints

โดรนจะถ่ายภาพเป้าหมายในเส้นทางการบันที่มีจุดเดินทางโดยอัตโนมัติและสร้างวิดีโอแบบ Timelapse ขึ้นมา โดรนสามารถบินตามลำดับจากจุดเดินทางจุดแรกไปยังจุดเดินทางสุดท้ายหรือแบบย้อนกลับ

ดำเนินขั้นตอนด้านล่างเพื่อใช้ Waypoints

1. ตั้งค่าจุดเดินทางที่ต้องการ บันโดรนไปยังตำแหน่งที่ต้องการและปรับกิจกรรมของโดรนและบุมของกิบบล่อง
2. ตั้งระยะเวลา ความยาวของวิดีโอและความเร็วสูงสุด หน้างานจะแสดงจำนวนภาพที่จะถ่ายและระยะเวลาในการถ่ายภาพ
3. แตะปุ่ม ชัตเตอร์/บันทึก เพื่อเริ่ม

โดรนจะถ่ายวิดีโอแบบ Timelapse โดยอัตโนมัติและจะรับชมได้ในการเส้นวิดีโอข้อนอกลับ

- ⚠ • เพื่อประสิทธิภาพที่เหมาะสมที่สุด ให้ใช้ Hyperlapse ที่ระดับความสูงมากกว่า 50 เมตรและตั้งค่าความแตกต่างอย่างเบื้องหลังของวินาทีที่ต้องการ ให้ใช้ Hyperlapse ที่ระดับความสูงมากกว่า 50 เมตรและตั้งค่าความแตกต่างอย่างเบื้องหลังของวินาทีที่ต้องการ
- แนะนำให้เลือกวัตถุที่ไม่เคลื่อนไหว (เช่น ตึกสูง ภูเขา) ที่อยู่ในระยะปานกลางที่ต้องการถ่ายทำ (ไกลกว่า 15 เมตร) อย่าง-leo กวัตถุที่อยู่ใกล้กับโดรน ผู้คน หรือรถที่กำลังเคลื่อนไหว จะมีมากเกินไป
- เมื่อแสงสว่างเพียงพอและสภาพแวดล้อมเหมาะสมสำหรับการทำบันทึกของระบบการถ่ายภาพของเรือ โดรนจะบรรยายและบันทึกทุกอย่างที่สำคัญใน Hyperlapse หากแสงสว่างไม่เพียงพอหรือสภาพแวดล้อมไม่เหมาะสมสำหรับบันทึกของเรือ ในการถ่ายทำใน Hyperlapse โดรนจะยังคงถ่ายภาพต่อไปโดยไม่ตัวจับสิ่งกีดขวาง บันทึกความระบันดะ
- โดรนจะถ่ายวิดีโอลังจากที่ถ่ายภาพได้อย่างน้อย 25 ภาพ ซึ่งเป็นจำนวนที่ต้องใช้เพื่อสร้างวิดีโอด้วยจุดนำทางที่กำหนดไว้ล่วงหน้า Points of Interest (POI) สามารถเชื่อมโยงกับจุดนำทางต่าง ๆ ได้ โดรนจะบันทึก POI ในระยะห่าง การบันทึกสามารถบันทึกและถ่ายทำได้โดยไม่ต้องคำนึงถึงสถานที่ที่ต้องการ

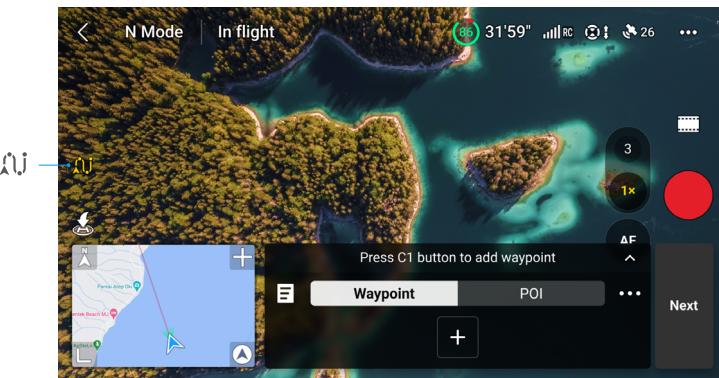
Waypoint Flight (การบันทึกจุดนำทาง)

Waypoint Flight ช่วยให้โดรนสามารถถ่ายภาพในระยะห่างจากการบันทึกตามเส้นทางของเที่ยวบินที่สร้างขึ้นโดยจุดนำทางที่กำหนดไว้ล่วงหน้า Points of Interest (POI) สามารถเชื่อมโยงกับจุดนำทางต่าง ๆ ได้ โดรนจะบันทึก POI ในระยะห่าง การบันทึกสามารถบันทึกและถ่ายทำได้โดยไม่ต้องคำนึงถึงสถานที่ที่ต้องการ

การใช้ Waypoint Flight

1. เปิดใช้งาน Waypoint Flight

แตะที่ ตรงด้านซ้ายของบูมของกล้องใน DJI Fly เพื่อเปิดใช้งาน Waypoint Flight

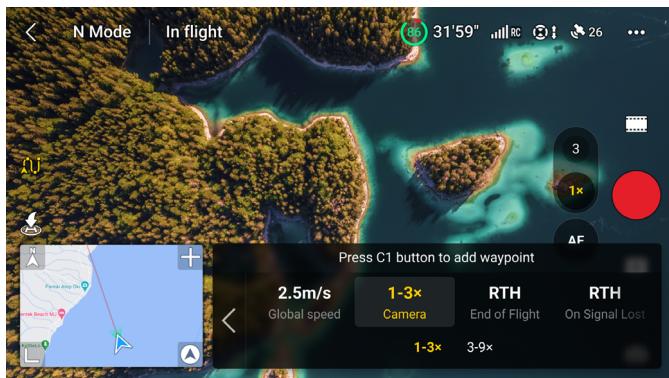


2. วางแผน Waypoint Flights

แตะ • • • บนแพงก์การทำงาน เพื่อตั้งค่าพารามิเตอร์สำหรับเส้นทางการบิน เช่น Global Speed, กล้อง, ลักษณะการทำงานของ End of Flight, On Signal Lost และ Start Point การตั้งค่านี้จะเป็นการตั้งค่าให้กับจุดนำทางทั้งหมด

Global Speed (ความเร็วตลอดการบิน)	ค่าเริ่มต้นความเร็วของ การบันปลดล็อกเส้นทางของ การบิน ลากแถบความเร็วเพื่อตั้งค่าความเร็วโดยรวม
กล้อง	เลือกกล้องที่จะทำการถ่ายภาพตามที่ตั้งไว้ล่วงหน้าในตลอดเส้นทางการบิน 1-3x (กล้องบุกกว้าง) หรือ 3-9x (กล้องเกลอบูมระยะงคลา)
End of Flight (สิ้นสุดเที่ยวบิน)	พกติดระบบของโดรนหลังจากการก็จการบินสิ้นสุดลง สามารถตั้งค่าเป็น Hover, RTH, Land หรือ Back to Start ได้
On Signal Lost (สัญญาณขาดหาย)	พกติดระบบของโดรนเมื่อสัญญาณรีโมทคอนโทรลหายไปในระยะห่างที่กำหนด สามารถตั้งค่าเป็น RTH, Hover, Land หรือ Continue
Start Point (จุดเริ่มต้น)	หลังจากเลือกจุดนำทางเริ่มต้นแล้ว เส้นทางการบินจะเริ่มจากจุดนำทางปั้นไปยังจุดนำทางต่อไป

- ข้อ: • ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้เลือกกล้องที่ต้องปักหมุดจุดนำทาง หากเลือก 1-3x (กล้องบุกกว้าง) ช่วงอัตราราชุดแบบกำหนดเองสำหรับจุดนำทางบันเส้นทางนี้ต้อง 1-3x หากเลือก 3-9x (กล้องเกลอบูมระยะงคลา) ช่วงอัตราราชุดแบบกำหนดเองสำหรับจุดนำทางบันเส้นทางนี้ต้อง 3-9x
• เมื่อใช้ Waypoint Flight ในสภาพภูมิประเทศ จะไม่สามารถตั้งค่าพกติดระบบของโดรนเมื่อสัญญาณรีโมทคอนโทรลสูญหายให้เป็น Continue (ดำเนินการต่อ) ได้



3. การตั้งค่าจุดนำทาง

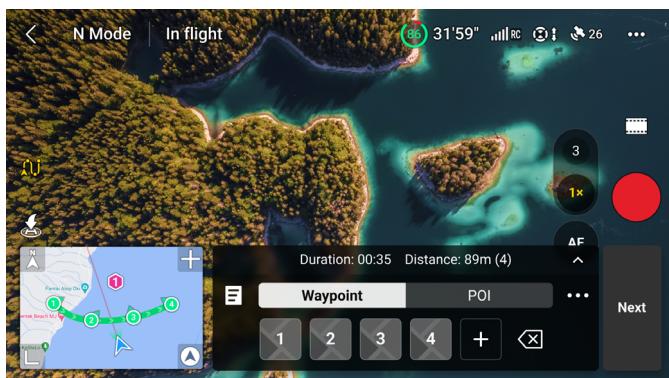
a. ปักหมุดจุดนำทาง

สามารถปักหมุดจุดนำทางต่าง ๆ ผ่านแพงก์ที่ก่อขึ้น

สามารถปักหมุดจุดนำทางผ่านรีโมทคอนโทรล แพงก์การทำงาน และแพงก์ที่หลังจากบินขึ้นไปในครั้นนี้ ต้องมี GNSS

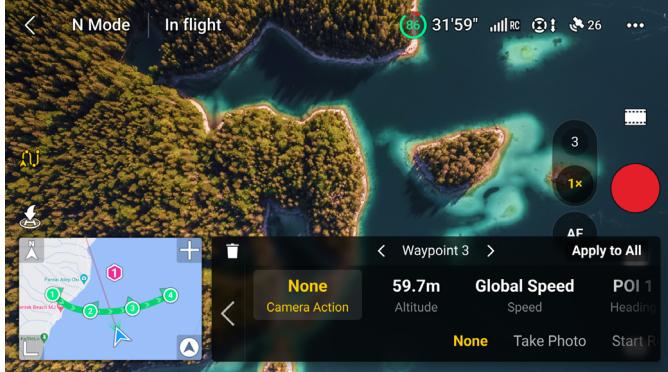
- การใช้งานรีโมทคอนโทรล: กดปุ่ม Fn (RC-N2) หรือปุ่ม C1 (DJI RC 2) หนึ่งครั้งเพื่อปักหมุดจุดนำทาง
 - การซัพเพนส์และการทำงาน: แตะ บนแพลงกราฟทำงานเพื่อปักหมุดจุดนำทาง
 - การใช้แพนท์: เข้าสู่เมนูของแพนท์และแตะที่แพนท์ เพื่อปักหมุดจุดนำทาง
- กดจุดนำทางค้างไว้เพื่อย้ายตำแหน่งบันทึก

- เมื่อตั้งค่าจุดนำทาง ข้อแนะนำให้บันทึกไปยังตำแหน่งบันทึก ฯ เพื่อให้ได้ผลลัพธ์การถ่ายภาพที่แม่นยำและราบรื่นยิ่งขึ้น
- จะบันทึกตำแหน่ง GNSS ในแบบอนของโดรน, ระดับความสูงจากจุดบันทึก, กิตการทำงานที่โดรนบันทึกไป, การกันเงยของกิบบล็อก และอัตราการชุมของกล้อง หากมีการปักหมุดจุดนำทางผ่านรีโมทคอนโทรลหรือแพลงกราฟทำงาน
- หากผู้ใช้จำเป็นต้องเพิ่มจุดนำทางในระหว่างการบันทึก โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ใช้กล้องที่เลือกในพาโนรามาเตอร์ สักกางเกี่ยวบันทึกเพิ่มผู้ใช้เปลี่ยนไปใช้กล้องตัวอื่นให้บันทึบทองกล้องบนบนที่เพิ่มจุดนำทางระหว่างที่ยวบันทึก โดรนจะไม่สามารถบันทึกอัตราการชุมของจุดนำทางที่สร้างด้วยกล้องตัวอื่นได้ และการตั้งค่าการชุมของจุดนำทางเหล่าบันทึกกลับไปเป็นแบบแบบล็อก
- เชื่อมต่อรีโมทคอนโทรลเข้ากับอุปกรณ์นี้ติดและดาวน์โหลดแพนท์ที่ก่อนใช้แพนท์เพื่อปักหมุดจุดนำทาง เมื่อปักหมุดจุดนำทางผ่านแพนท์ จะสามารถบันทึกได้เพียง GNSS ในแบบอนของโดรน และระดับความสูงเริ่มต้นของจุดนำทางในแพนท์จะเป็น 50 ม.
- เส้นทางบันทึกจะต้องระห่วงจุดนำทางต่างๆ ดังนั้นระดับความสูงของโดรนจะจุดนำทางต่างๆ อาจต่ำกว่าระดับความสูงของจุดต่างๆ ในระหว่างที่ยวบันทึก ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้เสียงสีที่ชัดเจนด้านล่างเมื่อกำหนดจุดนำทาง



b. การตั้งค่า

แตะหน้ายเลจุดนำทางสำหรับการตั้งค่า อธิบายพาโนรามาเตอร์ของจุดนำทางดังต่อไปนี้:



การกำกับนของกล้อง	การกำกับนของกล้องตรงจุดนำทาง สามารถเลือก None (ไม่ต้องทำอะไร), Take Photo (ถ่ายภาพ) และ Start or Stop Recording (เริ่มหรือหยุดบันทึกวิดีโอ)
ระดับความสูง	ระดับความสูงตรงจุดนำทางจากจุดบันทึก ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้บันทึกความสูงซึ่งเท่ากับเก็บเมื่อบันเดิม เพื่อให้ได้ความสูงที่แม่นยำมากขึ้นเมื่อทำการบันทึก Waypoint Flight
ความเร็ว	<p>ความเร็วในการบันทึกจากจุดนำทางปัจจุบันไปยังจุดนำทางถัดไป</p> <ul style="list-style-type: none"> Global Speed (ความเร็วทั่วไป): โหมดบันทึกนำทางปัจจุบันไปยังจุดนำทางถัดไป กำหนดเอง: โหมดจะเร่งหรือชลอตัวอย่างปัจจุบันตามความต้องการ
กิจกรรมที่โอดรนบุ่งหน้าบันไป	<p>กิจกรรมที่โอดรนบุ่งหน้าบันไปตรงจุดนำทาง</p> <ul style="list-style-type: none"> Follow Course (ตามเส้นทาง): กิจกรรมที่โอดรนบุ่งหน้าบันไปเมื่อบันทึกเส้นทาง POI [1]: แตะหมายเลขของ POI เพื่อเข้าโอดรนบุ่งหน้าบันไปยัง POI ที่เฉพาะเจาะจง Manual (แบบวอล): ผู้ใช้สามารถปรับกิจกรรมที่โอดรนบุ่งหน้าบันไปได้ในระหว่างที่กำกับแบบ Waypoint Flight Custom (กำหนดเอง): ลากและเพื่อปรับกิจกรรมที่โอดรนบุ่งหน้าบันไป คุณสามารถคุณตัวอย่างกิจกรรมที่โอดรนบุ่งหน้าบันไปได้ในบัญชีแผนที่
Gimbal Tilt (การเอียงของกิมบล็อก)	<p>การเอียงของกิมบล็อกที่จุดนำทาง</p> <ul style="list-style-type: none"> POI [1]: แตะหมายเลขของ POI เพื่อซักล้องไปยัง POI ที่เฉพาะเจาะจง คู่มือ: การบันทึกของกิมบล็อกจะชุดนำทางท่อนหน้าและชุดนำทางปัจจุบันสามารถปรับได้โดยผู้ใช้ในระหว่าง Waypoint Flight Custom (กำหนดเอง): ลากและเพื่อปรับการเอียงของกิมบล็อก
ชุม	<p>การชุมของกล้องตรงจุดนำทาง</p> <ul style="list-style-type: none"> ชุมเดิจิตอล (1-3x / 3-9x): ลากและเพื่อปรับอัตราการชุม คู่มือ: ผู้ใช้สามารถปรับอัตราการชุมระหว่างชุดนำทางท่อนหน้าและชุดนำทางปัจจุบันได้ในระหว่าง Waypoint Flight อัตโนมัติ [2]: โหมดจะปรับอัตราการชุมจากจุดนำทางท่อนหน้าไปยังจุดนำทางถัดไปอย่างปัจจุบัน
Hovering Time (เวลาในการบันอยู่กับที่)	ระยะเวลาที่โอดรนบันอยู่กับที่ ณ จุดนำทางปัจจุบัน

- [1] ก่อนเลือก POI สำหรับติ่งค่าที่ได้รับมุ่งหน้าบินไปหรือการกันเงยของกันบบล ตรวจสอบให้แน่ใจว่าในสีเส้นทางการบินนั้นๆ POI อยู่ หาก POI ถูกเขียนบนตัวอักษรด้านขวา ติ่งค่าที่ได้รับมุ่งหน้าบินไปและการเมืองของกันบบลงถูกเรียกว่า POI
- [2] ไปสถานที่ตั้งค่าการซูบตัวอักษรด้านขวา ติ่งค่าที่ได้รับมุ่งหน้าบินไปและจุดสิ้นสุดเป็นตัวอักษรด้านขวา

จะสามารถใช้การตั้งค่าทั้งหมด (ยกเว้นการทำงานของกล้อง) ทั้งหมดนำทางทุกจุดหลังจากเลือก Apply to All (นำไปใช้กับทั้งหมด) และ เพื่อบรรจุนำทางที่เลือกในปัจจุบัน

4. การตั้งค่า POI

แต่ POI ในแผนการนำทางเพื่อสลับไปที่การตั้งค่า POI ใช้วิธีการเดียวกันเพื่อบรรจุ POI ตามแบบที่ใช้กับจุดนำทาง

แต่หมายเลขอารบิก POI เพื่อตั้งค่าดังความสุขของ POI และเชื่อม POI เข้ากับจุดนำทาง

สามารถเชื่อมจุดนำทางหลายจุดเข้ากับ POI เดียวที่นี่ได้ และกล่องจะซึปีก POI ระหว่างที่ทำการบินแบบ Waypoint Flight

5. ทำการบินแบบ Waypoint Flights

- ตรวจสอบการตั้งค่าของการดำเนินการหลบหลีกสิ่งกีดขวางในหน้า Settings > Safety ของ DJI Fly ก่อนทำการบินแบบ Waypoint Flight เมื่อต้องมาเป็น Bypass หาก Brake ได้รับจะเบรกและบันอยู่กับที่หากต้องพบสิ่งกีดขวางระหว่างที่ทำการบินแบบ Waypoint Flight โดรนไม่สามารถรับรู้สิ่งกีดขวาง หากเปิดใช้งานการดำเนินการหลบหลีกสิ่งกีดขวาง บันด้วยความระมัดระวัง
- สังเกตสภาพแวดล้อมและตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่มีสิ่งกีดขวางในเส้นทางท่อนที่จะทำการบินแบบ Waypoint Flight
- รักษาเวลาระยะ (VLOS) ให้ มองเห็นโดรนตลอดเวลา เตรียมกดบุ่มหยุดบันชี้คราวเสนอในกรณีที่มีสถานการณ์ฉุกเฉินเกิดขึ้น
- แต่ GO (ไป) ได้รับจะเปลี่ยนเป็นกล้องที่เลือกในหน้าการตั้งค่าพารามิเตอร์เส้นทางการบินโดยอัตโนมัติ ห้ามสลับไปใช้กล้องตัวอื่นด้วยตนเอง
- เมื่อลักษณะเรื่องกล้องไม่พร้อมหายไปในระหว่างที่ทำการบิน ได้รับจะดำเนินการตามที่กำหนดไว้ใน On Signal Lost
- เมื่อทำการบินแบบ Waypoint Flight เสร็จสิ้นแล้ว ได้รับจะดำเนินการตามที่กำหนดไว้ใน End of Flight

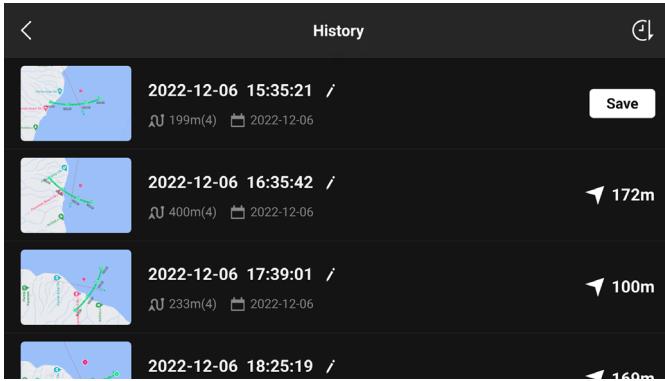
a. แต่ Next (ตัดไป) หาก . . . บันแผนการนำทางเพื่อบรรจุนำทางการตั้งค่าพารามิเตอร์เส้นทางการบิน และตรวจสอบอีกครั้ง ผู้ใช้งานสามารถเปลี่ยนแปลงจุดเดินตัวเองได้หากจำเป็น แต่ GO (ไป) เพื่อปรับให้ลดภารกิจการบินโดยใช้จุดนำทาง แต่ เพื่อยกเลิกกระบวนการการบินที่ตัดไป

b. การกิจกรรมบันโดยใช้จุดนำทางจะดำเนินการหลังจากอัปโหลดแล้วจะดำเนินการบัน จุดนำทาง และจะดำเนินการบันในมุมมองกล้อง ใช้ก้านบังคับกันเงยเปลี่ยนความเร็วของการบินระหว่างที่ทำการบิน บัน Waypoint Flight

c. แต่ เพื่อยกเลิกการบินแบบ Waypoint Flight ชี้คราวหลังจากที่การบินเริ่มขึ้น และ เพื่อทำการบินแบบ Waypoint Flight ต่อ แต่ เพื่อยกเลิกการบินแบบ Waypoint Flight และกลับไปที่หน้าการตั้งค่าพารามิเตอร์การบิน

6. ไลบรารี

เมื่อวางแผนการบินแบบ Waypoint Flight การกิจกรรมจะถูกสร้างขึ้นโดยอัตโนมัติและถูกบันทึกทุกนาที แต่ ลบ ข้อมูลเพื่อบรรจุในไลบรารีและบันทึกการกิจกรรมต่อไป



- ໃນໄລຍະຮັບເຈັບກາງກົດຕົວສະເໜີ ຜູ້ໃຊ້ສາມາດຄົດຮວງດຸກາຮົງກົດທີ່ບັນກຶກໄວ້ ແລະ ແຕະເພື່ອເປີດຮັບແກ້ໄຂກາຮົງ
 - ແຕະ / ເພື່ອແກ້ໄຂຫຼືຂອງກາຮົງ
 - ເລື່ອນໄປກາງໜ້າຍເພື່ອລົບກາຮົງ
 - ແຕະໄອຄອນທີ່ບຸນຂວາບນເພື່ອປັບປຸງລຳດັບກາຮົງທີ່ແສດງ
- ຄຸນ : ຈະຈັດເຮັງກາຮົງຕາມວັນທີບັນກຶກ
- ໂທ : ຈະຈັດເຮັງກາຮົງຕາມຮະຍະໜ່າງຮ່າງຕຳແໜ່ງປັບປຸງຂອງຮົມໂທຄອນໂກຣລະແລະຈຸດນຳກາງເຮັ່ນຕັບຈາກຮະຍະໄກສັກຖຸດີປັບປຸງໄກລ໌ທີ່ສຸດ

7. ອອກຈາກ Waypoint Flight

ແຕະ ໃປ່ ເພື່ອອອກຈາກ Waypoint Flight ແຕະ Save and Exit (ບັນກຶກແລະອອກ) ເພື່ອບັນກຶກກາຮົງລົງໃນໄລຍະຮັບເຈັບ

ຮະບບຄົວຄຸນຄວາມເຮົວອັດໄນມັຕີ

ພັນກົນຮະບບຄົວຄຸນຄວາມເຮົວອັດໄນມັຕີເປົ້າຫຼືວ່າຍໃຫ້ໂດຮນສານາຮາລື້ອກອັນພູຕາອອງຄັນບັງຄັບໃນບັງຈຸບັນຂອງຮົມໂທຄອນໂກຣລເມື່ອສກວະຕ່າງໆ ຍ້າງສິ່ງທີ່ມີຄວາມເຮົວອັດໄນມັຕີທີ່ສອດຄັ້ງກັບເພື່ອພູຕາອອງຄັນບັງຄັບບັງຈຸບັນໄດ້ໄດຍວັດໄນມັຕີ ເຖິງວັນນະຍຸໄກລົງຈະກາລຍເປັນເຮືອງວ່າຍາກຫັນເປົ້າໄຟຈໍາເປັນຕົ້ນຂອງບໍລິຫານຄຸນຢ່າງຕ່ອງເນື່ອງ ແລະ ຍັງສາມາດຮັດປັບປຸງກັນກາຮົງສັນໄໝຂອງກາພີ່ເປົ້າກົດເກີດທີ່ມີຮ່າງວ່າການບັນດ້ວຍຕາມເອງໄດ້ການເຄສືອນໄໝວ່າຂອງກັບປັບປຸງກັນກາຮົງ ເຊັ່ນສາມາດກຳກັນກາຮົງໄວ້

ການໃຊ້ຮະບບຄົວຄຸນຄວາມເຮົວອັດໄນມັຕີ

1. ດັ່ງຄ່າປຸ່ມຮະບບຄົວຄຸນຄວາມເຮົວອັດໄນມັຕີ

ໃກ່ DJI Fly ເລັກ System Settings > Control > ຈາກບັນຕັ້ງຄ່າປຸ່ມແບບກຳໜົດເອງຂອງຮົມໂທຄອນໂກຣລເປັນ Cruise Control

2. เข้าสู่ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ

- กดปุ่ม Cruise Control (ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ) ขณะดันคันบังคับ จากนั้นโถรนงบันดัวยความเร็วจุบันตามการขับขึ้นของคันบังคับโดยอัตโนมัติ เมื่อดังค่าความเร็วของระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติแล้วสามารถปล่อยคันบังคับคุณได้
- ก่อนที่คันบังคับจะกลับไปที่จุดศูนย์กลาง ให้กดปุ่ม Cruise Control (ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ) อีกครั้งเพื่อเรียกคืนความเร็วของ การบินตามการขับขึ้นของคันบังคับปัจจุบัน
- ดันคันบังคับหลังจากที่กลับสู่จุดศูนย์กลางแล้ว โถรนงบันดัวยความเร็วที่ปรับให้มีโดยอัตโนมัติ ก่อนหน้านี้ ในกรณีนี้ ให้กดปุ่ม Cruise Control (ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ) อีกครั้ง และโถรนงบันดัวยความเร็วที่ปรับให้มีโดยอัตโนมัติ

3. ออกจากระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ

กดปุ่ม Cruise Control (ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ) โดยไม่ต้องบังคับคันบังคับ กดปุ่ม Flight Pause (หยุดบันช์คราว) บนรีโมทคอนโทรล หรือแตะ ในหน้าจอเพื่ออกจากระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ โถรนงบันดูเบรกและบันอยู่กับที่

- ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติจะพร้อมใช้งานเมื่อผู้ใช้ควบคุมโถรนงบันดัวยตนเองในโหมด Normal, Cine และ Sport ระบบควบคุมความเร็วคงที่ยังสามารถใช้งานได้เมื่อใช้ APAS, Free Hyperlapse และ Spotlight
- ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติไม่ต้องไม่สามารถเริ่มขึ้นได้หากไม่มีอินพุตของคันบังคับ
- โถรนงบันดูสามารถเข้าสู่หรือออกจากจากระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติในสถานการณ์ต่อไปนี้:
- เมื่อยื่นกล้องส่องทางเดียว
 - เมื่อได้รับเตือนการเชื่อมต่อจาก DJI Fly
 - เมื่อโถรนงบันดูตรวจสอบสถานที่ไม่ได้
 - ในระหว่าง RTTH หรือการลงจอดโดยอัตโนมัติ
- โถรนงบันดูออกจากระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติโดยอัตโนมัติเมื่อเปลี่ยนโหมดการบิน
- การตรวจสอบสิ่งกีดขวางในระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติจะเป็นไปตามโหมดการบันปัจจุบัน บันดัวยความระบันดะวัง

ໂດຣນ

DJI Air 3 ມີຮະບບຄວບຄຸມກາຮັບ
ຮະບບສ່າງສັຍໝາຍັນວັດໄວ ຮະບບກາຮນອງເຫັນ
ຮະບປເຊນເຊວຣົບຈິນຟຣາເຣດສາມີຕີ
ຮະບບຂັບເຄລືອນ ແລະແບຕເຕອຣີໂດຣບອັຈຈຽຍ:

Iasus

DJI Air 3 ประกอบไปด้วยระบบควบคุมการบิน ระบบส่งสัญญาณวิดีโอ ระบบการมองเห็น ระบบขับเคลื่อน และแบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะ

ໂຄມດກາຣົບ

DJII Air 3 ມີໄໝດກາບບັນສານຮູປແບບ ຮວມถึงໄໝດກາບບັນແບບກໍ່ສີ ທີ່ໄດ້ໂດນຈະເນັດກາປັບປຸງໄປຕານສາການການນຳໄໝດກາບບັນສານຮູປແບບໄດ້ ໂດຍໃຫ້ລັບອົບໃຫ້ດີກາບບັນທຶນທີ່ຢູ່ບໍ່ໄຟກອນໂກຣລ

አሁን Normal

ໂໄຣນະຈີ່ GNSS, ຮະບບອັກພວຕົກຮອບກົດການ, ຮະບບອັນດອງເຫັນຈຳກັດ ແລະ ຮະບບອັນດອງທີ່ໄດ້ສະແດງໃນໆ ທີ່
ອະນຸຍາດແມ່ນກໍ່ໄດ້ຢູ່ແລະຮັກບາງ-ດັບ ເນື້ອສັນຍານ GNSS ແຮງ ໂໄຣນະຈີ່ GNSS ເພື່ອຮະບູຕໍ່ແໜ່ງຕົນເອງແລະຮັກບາງ-
ດັບ ເນື້ອສັນຍານ GNSS ອັນ ແລ້ວສັກຸນແລງແລະສັກຸນເວດລັອນອັນນີ້ ຊັ້ນພວກ ໂໄຣນະຈີ່ຮະບບອັນດອງເຫັນຈຳກັດ
ຈຳຕຳແໜ່ງ ເນື້ອປັດໃຊ້ກະບບອັນດອງເຫັນແລະສັກຸນແລງແລະສັກຸນເວດລັອນອັນນີ້ ຊັ້ນພວກ ບຸນດັບເຫັນນໍາ/ຄອຍຮັ້ງ
(Pitch) ສົງລົດຈະເປັນ 30° ແລະ ຄວາມເງິ່ນສົດໃນການເປັນຈະເປັນ 12 ເມັດຕຸ/ວັນກີ

କ୍ଷମା Sport

ໃນໄທມດ Sport ໄດນະຈິກ GNSS ແລະ ຮະບບເຂົ້າເຊືອດັ່ງລໍາງ ເພື່ອຮະບຸຕຳແໜ່ງແລະ ການຕອບສອນຂອງໄດ້
ຈະນີການປັບປຸງຄວາມຄົງລ່ວງຕົວແລະ ກໍາຄວາມເຮົາເພື່ອໃຫ້ຕອບສອນກັບການບັງຄັບບົງຈົນກັບໄຍຝໄດ້ນາກຍິ່ງເປົ້າ
ຄວາມເຮົາສູງສັດໃນການບັນຍ່ອຍໆ 21 ເມືຕີ/ວັນກັບ ໂປຣດຽກຮ່າວເຂົ້າເຊືອຕຽບຈັງວັນສັງກົດບໍາວັງຈະໄປ່ກໍານົດໃນໄທມດ Sport

Thua Cine

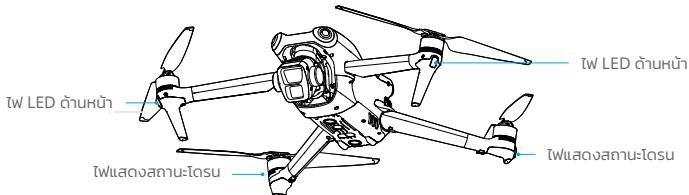
ให้หมด Cine จะอึงตามให้หมด Normal และความเร็วในการบันจะจำกัด เพื่อกำให้ได้รอบทรงตัวได้เนี๊ยบมากขึ้นระหว่างที่ถ่ายทำ

ໂໄດຈະນັກການເປົ້າຍຸນເປັນໄທບັດ Attitude (ATTI) (ໄທບັດນີ້ໃຫ້ດ້ວຍຄາຕົກເມືອສັນຍານ GNSS ຕໍ່າ) ໂດຍອັດໄນມັດ ເພື່ອຮັບ
ແບບການອອນເຫັນໃຫ້ຈຳນາໄມ້ໄດ້ຮັບອັກການເປົດໃຫ້ຈຳນາ ແລະເມືອສັນຍານ GNSS ອັນ ຮັບອັນທິກົດໄດ້ບຽບກວນ ໃນໄທບັດ ATTI
ໂໄດຈະຖຸກຮັບກວນຈາກສກວ່າແວດລັ້ນໄດ້ຢ່າງເຂັ້ມ ປັບຍັງຂອງສກວ່າແວດລັ້ນ ເຊັ່ນ ລົມ ຈະສົ່ງຜລໃຫ້ເກີດການເປົ້າຍຸນທົດຕາ
ແພວວຽກ ຜົງຈາວສ່ວນຜລໃຫ້ເກີດອັນຕຣາຍໄດ້ ໄດ້ເພັນເມືອບັນໃນພື້ນທີ່ຈຳກັດ ໂດຍຈະໄປ່ສານາກບັນຍ່ອງກັບທີ່ຮັບອັກໂດຍ
ອັດໄນມັດໄດ້ ດັ່ງນັ້ນບັນກັບຄວາມຮອງຈາກໄດ້ໂດຍເຮັງກີສຸດເພື່ອຮັບສິນເສີຍອັບຕີເຫດ

- ให้กดการบันทึกใช้งานได้ดีเฉพาะกับการบันทึกแบบบลวัลและระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติเท่านั้น
 - ⚠ ระบบการบันทึกใช้งานได้ดีใน Sport mode เน้นหมายถึงโหมดนี้ไม่สามารถตัดวงจربังคับของวงจรได้โดยอัตโนมัติ ผู้ใช้ต้องสืบตัวอุปกรณ์เบนท่อสภาพแวดล้อมโดยรอบและควบคุมโหมดนี้เพื่อหลีกเลี่ยงสัมภาระ
 - อัตโนมัติความเร็วสูงสุดและระยะห่างในการเบรคของโหมดนี้เพิ่มขึ้นอย่างมากใน Sport mode ต้องมีระยะห่างในการเบรคต่ำสุด 30 เมตรในสภาพแวดล้อมที่ไม่มีบล็อก
 - ระยะห่างในการเบรคขั้นต่ำ 10 เมตรเริ่มสัมภาระในสภาวะที่ไม่มีบล็อกให้ลดลงในโหมด Sport หรือโหมด Normal
 - การตอบสนองของโหมดนี้เพิ่มขึ้นอย่างมากในโหมด Sport ซึ่งหมายถึงเพียงคุณเขยับคันเร่งเพียงเล็กน้อยบล็อกโหมดนี้จะกระตุ้นให้โหมดนี้เคลื่อนที่ไปได้ไกลมาก ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณมีพื้นที่เพียงพอในการบันทึก
 - ความเร็วสูงสุดในการบันทึกอยู่ที่ 19 เมตร/วินาทีในสภาพอากาศปกติ

ไฟแสดงสถานะโดรน

DJI Air 3 มีไฟ LED ด้านหน้าและไฟบอกรถสถานะโดรน



เมื่อโดรนเปิดก้ามงานแต่ไม้อเตอร์ไม่ก้ามงาน ไฟ LED ด้านหน้าจะสว่างเป็นสีเขียว

เมื่อโดรนเปิดก้ามงานแต่ไม้อเตอร์ไม่ก้ามงาน ไฟแสดงสถานะโดรนจะแสดงสถานะปัจจุบันของระบบควบคุมการบิน โปรดดูที่ตารางด้านล่างเพื่อทราบข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับไฟแสดงสถานะโดรน

คำอธิบายไฟแสดงสถานะโดรน

สภาวะปกติ

.....	ไฟฟ้าพร้อมเป็นสีแดง เเหลือง และเปลี่ยนสีสลับกัน	เปิดเครื่องและกดทดสอบการวิเคราะห์ต้นทางของโดรน
.....	ไฟฟ้าพร้อมเป็นสีเขียวช้า ๆ	เปิดใช้งาน GNSS
×2	ไฟฟ้าพร้อมเป็นสีเขียวสองครั้งช้า ๆ	เปิดใช้งานระบบการมองเห็น

สภาวะส่งสัญญาณเตือน

.....	ไฟฟ้าพร้อมเป็นสีเหลืองเร็ว ๆ	สัญญาณจากรีโมทคอนโทรลขาดหาย
.....	ไฟฟ้าพร้อมเป็นสีแดงช้า ๆ	การบินขึ้นถูกปิดใช้งาน เช่น แบบเตอร์อ่อน*
.....	ไฟฟ้าพร้อมเป็นสีแดงเร็ว ๆ	แบบเตอร์ไก้ล้มหมด
—	สีแดงค้าง	มีความผิดปกติร้ายแรง
.....	ไฟฟ้าพร้อมเป็นสีเหลืองสีสลับกัน	ต้องมีการปรับเทียบเบื้องต้น

* หากโดรนไม่สามารถบินขึ้นได้ในขณะที่ไฟแสดงสถานะไฟพร้อมเป็นสีแดงอย่างช้า ๆ โปรดดูข้อความเตือนใน DJI Fly

หลังจากน้อเตอร์เริ่มก้ามงาน ไฟ LED ด้านหน้าจะจะไฟพร้อมเป็นสีเขียว และไฟแสดงสถานะไฟพร้อมเป็นสีแดงและสีเขียวสีสลับกัน ไฟสีเขียวบ่งบอกว่าโดรนเป็นอากาศยานไร้คนบิน (UAV) และไฟสีเขียวและไฟสีแดงจะระบุส่วนหัวและตำแหน่งของโดรน

- เพื่อให้ได้ภาพดีไซน์ที่ดีขึ้น ไฟ LED ด้านหน้าจะปิดโดยอัตโนมัติเมื่อยก้ามภาพ หากไฟ LED ด้านหน้าถูกดึงเป็นอัตโนมัติใน DJI Fly ข้อกำหนดเกี่ยวกับสภาพแสงอาจแตกต่างกันไปในแต่ละภูมิภาค โปรดปฏิบัติตามกฎหมายและระเบียบข้อบังคับในท้องถิ่น

[Return to Home \(กลับจุดขึ้นบัน\)](#)

พังก์ชัน Return to Home (RTH) คือการนำໄຕรอนกลับบ้านยังจุดขั้นบันทึกบ้านทึ้งไว้สู่อุตสาหกรรมได้ใช้งานพังก์ชัน RTH ได้สำเร็จ: ผู้ใช้ได้เปลี่ยนไปใช้งานพังก์ชัน RTH บ่อยๆ ฯ, ไดรเวอร์เบ็ดเตล็ดหรือเสื่อมบันอย่างเรื่องสัญญาณควบคุมระหว่างรีบินก็จะคงอยู่ในรูปแบบเดิมๆ ไม่ต้องปรับเปลี่ยนใดๆ ให้เสียเวลา ทำให้การบินของคุณสะดวกและปลอดภัยมากขึ้น

รายการ	รายละเอียด
จุดขึ้นบัน	<p>จุดแรกที่ได้รับสัญญาณ GNSS ที่แรงหรือแรงปานกลาง (บ่งชี้ด้วยไอคอนเสื้อขาว) จะบันทึกเป็นจุดขึ้นบันเริ่มต้น สามารถอัปเดตจุดขึ้นบันก่อนขึ้นบันตราบได้ที่ได้รับสัญญาณ GNSS อีกที่ที่แรงหรือแรงปานกลาง หากสัญญาณอ่อน จะไม่สามารถอัปเดตจุดขึ้นบันได้ หลังจากที่ได้บันทึกจุดขึ้นบันแล้ว DJI Fly จะสังเคราะห์เสียงแจ้งเตือน หากจำเป็นต้องอัปเดตจุดขึ้นบันในระหว่างการบิน (เช่น หากผู้ใช้เปลี่ยนตำแหน่ง) สามารถอัปเดตจุดขึ้นบันได้ด้วยตนเองในหน้า Settings > Safety ใน DJI Fly</p>

ຮະអວង RTH ໂດຍຈະປັບການຄໍາເນີນຂອງຄົມບ່ອລໂດຍອັດໄນມີເຕີເພື່ອສ້າງລັດໄປໂປຍັງເສັນກາງ RTH ຕາມຄໍາເນີນຕົ້ນ ມາກສ້າງຄູ່ຄະນານການຄ່າຍໄວນກາພວັດໄວເປັນປົກຕິ, ອຸດຊັ້ນບັນ AR, ເສັນກາງ AR RTH ແລະການຕິດຕາມ AR ຂອງໂດຣນະແສດງໃນນູ່ມີມັນອົງກລັດຕາມຄໍາເນີນຕົ້ນ ສັ່ງນັ້ນຈະຫຼັບປະກຳປຽບປຸງປະສົບການຄົນການບັນຫຼາຍການຂ່າຍຜູ້ຜົດຊັ້ນກາງ RTH ແລະອຸດຊັ້ນບັນ ແລະເຮັດເລີ່ມງົງສັ່ງກົດຂວາງບັນເສັນກາງ ສາມາດກີບປັ້ງການແສດງຜລໄດ້ໃນ System Settings (ການຕັ້ງຄ່າຮບບ) > Safety (ຄວາມປິດຕົວກັນ) > AR Settings (ການຕັ້ງຄ່າ AR)

- ⚠**

 - ใช้เส้นทาง AR RTH เพื่อการวางแผนเที่ยวบ้าน และอาจออกบอกรสเส้นทางไปจากเส้นทางการบินลงในสถานการณ์ที่แตกต่างกัน ใช้จังหวัดพื้นที่เดียวกัน เช่น จังหวัดเชียงใหม่ จังหวัดเชียงราย จังหวัดเชียงใหม่ จังหวัดเชียงราย
 - ในระหว่าง RTH ให้ใช้ปุ่มหมุนปรับเก็บมุมบล็อกเพื่อปรับการวางแผนของล้อ หรือกดปุ่มที่ปรับแต่งได้บนโทรศัพท์มือถือ เพื่อปรับตัวแหน่งให้หักล้อของอยู่ชุดคุณภาพ จึงจะสามารถนำไปใช้ในการเดินทางได้
 - เมื่อไปถึงจุดที่ต้องเปลี่ยนเส้นทาง AR RTH ให้เปลี่ยนเส้นทางตามเส้นทางที่ระบุไว้ในบันทึก



RTH ขั้นสูง

เบื้องต้น RTH ขั้นสูง โดยจะวางแผนเส้นทาง RTH ก้าวต่อไปโดยอัตโนมัติ ซึ่งจะแสดงใน DJI Fly และจะปรับตามสภาพแวดล้อม

หากสัญญาณควบคุมระหว่างรีโมทคอนโทรลกับโดรนดี การออกจาก Smart RTH ทำได้โดยแตะที่  ใน DJI Fly หรือกดปุ่ม RTH บนรีโมทคอนโทรล หลังจากออกจาก RTH ผู้ใช้งานควบคุมโดยรีโมทได้อีกครั้ง

วิธีการเปิดใช้งาน

ผู้ใช้เปิดใช้งาน RTH มืออาชีพ

เปิดใช้งาน RTH ขั้นสูง ได้ก็การแตะที่  ใน DJI Fly หรือการกดค้างที่ปุ่ม RTH บนรีโมทคอนโทรลจนกว่าจะมีเสียงดังบีบี

หากกระดับแบบเต็มหรือต่ำ

เบื้องต้นแบบเต็มหรือต่ำ จึงจะต้องกดค้างที่ปุ่ม RTH บนรีโมทคอนโทรลจนกว่าจะมีเสียงดังบีบี

เพื่อหลีกเลี่ยงอันตรายที่ไม่เจ้าเป็นเนื่องจากแบบเต็มหรือต่ำเพียงพอ โดรนจะคำนวณโดยอัตโนมัติว่าแบบเต็มหรือต่ำ พลังงานเพียงพอที่จะบินกลับจุดเดิม สวยงามและรวดเร็ว และความเร็วในการบินปัจจุบันหรือไม่ การแจ้งเตือนจะปรากฏขึ้นใน DJI Fly เมื่อกระดับแบบเต็มหรือต่ำและเพียงพอสำหรับการบิน RTH เก่าบัน โดรนจะบินไปยังจุดเดิมโดยอัตโนมัติ หากไม่มีการเลือกการดำเนินการให้หลังจากบันถอยหลัง

ผู้ใช้ต้องสามารถยกเลิก RTH ได้โดยการกดปุ่ม RTH หรือบันหยุดบินเข้าคราวบันรีโมทคอนโทรล ถ้ามีการยกเลิก RTH หลังจากที่บันถอยหลังตีตัว แบบเต็มหรือต่ำจะหายไปเพียงพอให้ต้องบันลงจอดอย่างปลอดภัย ซึ่งอาจส่งผลให้ต้องตกหรือสูญหายได้

โดรนจะลงจอดโดยอัตโนมัติ หากกระดับแบบเต็มหรือต่ำบันยังให้พลังงานกับโดรนนานพอในการลดระดับลงจากความสูงปัจจุบัน การลงจอดอัตโนมัติไม่สามารถยกเลิกได้ แต่จะยังใช้รีโมทคอนโทรลเพื่อควบคุมการเคลื่อนไหว แนวราบและความเร็วในการบันลงของโดรนระหว่างการลงจอดได้ หากมีกำลังเพียงพอ สามารถใช้คันโยกการบันขึ้น/ลงเพียวดี (Throttle) เพื่อให้ต้องบันเข้าที่ความเร็ว 1 เมตร/วินาที

ระหว่างการลงจอดอัตโนมัติ ให้เค้าสื่อโน้มตัวไปตามแนวราบเพื่อหาสถานที่ที่เหมาะสมในการลงจอดโดยเร็วที่สุด โดรนจะตกลงมาหากผู้ใช้ยังคงกดคันบันเพื่อการบันขึ้น/ลงเพียวดีขึ้นบกต่อกันทำลังหมัด

หากสัญญาณรีโมทคอนโทรลหาย

สามารถตั้งการดำเนินการของโดรนเมื่อสัญญาณรีโมทคอนโทรลสูญหายให้เป็น RTH, ลงจอด หรือบันอยู่กับที่ได้ใน Setting (การตั้งค่า) > Safety (ความปลอดภัย) > Advanced Safety Settings (การตั้งค่าความปลอดภัย ขั้นสูง) ใน DJI Fly หากตั้งค่าลักษณะเป็น RTH จุดเดิมบันยังการบันกีกิจวิ่งอย่างสมบูรณ์และเข้ากีกิจงานปกติ Failsafe RTH จะทำงานโดยอัตโนมัติหลังจากสัญญาณของรีโมทคอนโทรลหายไปนานกว่า 6 วินาที

เมื่อเสียงสว่างเพียงพอและสวยงามและรวดเร็วเมื่อสัญญาณรีโมทคอนโทรลหายไป โดรนจะเริ่ม RTH ขั้นสูงตามการตั้งค่า RTH โดรนจะยังคงอยู่ในโหมด RTH แม้ว่าสัญญาณรีโมทคอนโทรลจะลับมาทำงานตามปกติ DJI Fly จะอัปเดตเส้นทาง RTH ตามนั้น

โดรนจะเข้าสู่โหมด Straight Line RTH เมื่อเสียงสว่างไม่เพียงพอหรือสภาวะแวดล้อมไม่เหมาะสมสำหรับระบบการมองเห็น โดรนจะเข้าสู่ RTH ในเส้นทางการบันเดิม โดรนจะเข้าสู่หรือยังคงอยู่ในโหมด RTH ที่ตั้งไว้ล่วงหน้า หากทำให้สัญญาณรีโมทคอนโทรลกลับมาทำงานตามปกติในระหว่างอยู่ในโหมด RTH ขั้นตอนของ RTH ในเส้นทางการบันเดิมมีดังต่อไปนี้:

1. โดรนจะเบรคและบันอยู่กับที่

2. เมื่อ RTH เริ่มต้นขึ้น:

- หากระยะ RTH (ระยะห่างแนวราบระหว่างโดรนกับจุดเดิม) ใกล้กว่า 50 เมตร โดรนจะปรับเก็ตคากางและบันถอยหลังเป็นระยะ 50 เมตรในเส้นทางการบันเดิมก่อนที่จะเข้าสู่โหมด RTH ที่ตั้งไว้ล่วงหน้า
- หากระยะ RTH ใกล้กว่า 5 เมตร แต่ไม่เกิน 50 เมตร โดรนจะปรับการปรับเก็ตคากางและบันไปยังจุดเดิมเป็นเส้นตรงที่กระดับความสูงปัจจุบัน

- โดยระบบจะจดจำทิศทางของตัวเครื่อง RTH น้อยกว่า 5 เมตร

3. โดยระบบจะจดจำเมื่ออยู่เหนือจุดขึ้นบัน

- ⚠️**
- หากเริ่มใช้ RTH ผ่าน DJI Fly และระบบ RTH อยู่ใกล้กันกว่า 5 เมตร DJI Fly จะแสดงสองตัวเลือกดังต่อไปนี้: RTH และลงจอดผู้ใช้สามารถเลือก RTH หรือให้โดยรับลงจอดได้โดยตรง
 - โดยระบบจะไม่สามารถบันทึกไปยังจุดขึ้นบันได้ตามปกติ หากระบบกำหนดตำแหน่งทำงานผิดปกติ ระหว่าง Failsafe RTH โดยระบบอาจเข้าสู่โหมด ATTI และลงจอดโดยอัตโนมัติ หากระบบกำหนดตำแหน่งทำงานผิดปกติ
 - การตั้งระดับความสูงในโหมด RTH ก็เหมือนกับการบันทึกไปยังจุดขึ้นบัน เปิด DJI Fly และตั้งระดับความสูง RTH ความสูง RTH เริ่มต้นคือ 100 เมตร
 - โดยระบบจะไม่สามารถบันทึกไปยังจุดขึ้นบันได้ ระหว่างอยู่ในโหมด Failsafe RTH หากระบบการทำงานเห็นไม่พร้อมใช้งาน
 - GEO zone อาจส่งผลต่อ RTH หากเลี่ยงการบันทึกกับ GEO zone
 - เมื่อความเร็วคงเหลือในโหมด RTH ไม่สามารถบันทึกไปยังจุดขึ้นบันได้ บันดวยความระบัดกรัด
 - ให้ความสนใจเป็นพิเศษกับวัตถุขนาดเล็กหรือเล็กมาก (เช่น ตั่งน้ำหาร์ดสายไฟ) หากวัตถุใหญ่และคงที่ เช่น บ้านหรือแท่นในระหว่างอยู่ในโหมด RTH ออกจาก RTH และควบคุมโดยรับสัญญาณในกรณีฉุกเฉิน
 - ไฟสามารถเปิดใช้งาน RTH ขณะลงจอดโดยอัตโนมัติได้

ขั้นตอน RTH

- เมื่อบันทึกจุดขึ้นบันไว้เรียบร้อยแล้ว
- เริ่มใช้ RTH ขั้นสูง
- โดยระบบจะจดจำทิศทางที่ เมื่อ RTH เริ่มบันขึ้น
 - โดยระบบจะจดจำทิศทางที่ หากโดยรับสัญญาณ RTH น้อยกว่า 5 เมตร
 - หากระบบ RTH อยู่ใกล้กันกว่า 5 เมตร โดยระบบจะปรับตั้งการบันทึกของตัวเองไปยังจุดบันขึ้นและวางแผนเส้นทางที่สุดตามการตั้งค่า RTH, สภาวะแสงสว่าง และสภาพแวดล้อม
- โดยระบบจะจดจำเมื่อต้องการตั้งค่า RTH, สภาวะแวดล้อม และการส่งสัญญาณระหว่าง RTH
- โดยระบบจะจดจำและมอเตอร์จะหยุดทำงาน หลังจากถึงจุดขึ้นบัน

การตั้งค่า RTH

เมื่อตั้งค่า RTH สำเร็จ ระบบจะจดจำทิศทางที่เมื่อต้องการตั้งค่า RTH ใน DJI Fly แต่ที่ Settings (การตั้งค่า) > Safety (ความปลอดภัย) และ RTH

1. เมฆะสมกับสุด:



- หากแสงสว่างเพียงพอและสภาวะแวดล้อมเหมาะสมกับระบบการมองเห็น โดยระบบจะวางแผนเส้นทาง RTH ที่เหมาะสมกับสุดโดยอัตโนมัติ และปรับระดับความสูงตามปัจจัยของสภาวะแวดล้อม เช่น สีทึบของวัสดุและสัญญาณการส่งสัญญาณ โดยไม่คำนึงถึงการตั้งค่าตั้งค่า RTH เส้นทาง RTH ที่สุดที่สุดหมายความว่าโดยระบบจะเดินทางไปในทิศทางที่สุดซึ่งจะช่วยลดพื้นที่เวลาและเพิ่มเวลาในการบัน

- หากแสงสว่างไม่เพียงพอหรือสภาวะแวดล้อมไม่เหมาะสมสำหรับระบบการมองเห็น โดรนจะดำเนินการ RTH ก็ตั้งไว้ล่วงหน้าตามการตั้งค่าระดับความสูง RTH

2. ตั้งไว้ล่วงหน้า:



สภาพแสงสว่าง และสภาวะแวดล้อม		เมฆะสมสำหรับระบบ การมองเห็น	ไม่เมฆะสมสำหรับระบบ การมองเห็น
ระยะทาง RTH > 50 ม.	ความสูงปัจจุบัน < ระดับความสูง RTH	โดรนจะฯ างแผนเส้นทาง RTH บันทึกยังพื้นที่เปิดกว้าง ในขณะที่ห้ามเลี้ยวซ้ายสิ่งกีดขวาง บันทึกไปยังระดับความสูง RTH และกลับสูงขึ้นไปโดยใช้เส้นทางที่ต่ำกว่าสุด	โดรนจะขึ้นไปที่ระดับความสูง RTH และกลับไปยังจุดขึ้นบันทึกเส้นทางที่ต่ำกว่าระดับความสูง RTH
	ความสูงปัจจุบัน ≥ ระดับความสูง RTH	โดรนจะบันทึกลักษณะบันทึกไปโดยใช้เส้นทางที่ต่ำกว่าสูงกว่าระดับความสูงปัจจุบัน	โดรนจะบันทึกลักษณะบันทึกไปโดยใช้เส้นทางที่ต่ำกว่าระดับความสูงปัจจุบัน
ระยะทาง RTH อยู่ในระยะ 5-50 ม.			

เมื่อได้รับคำสั่งข้ามกีดขวางบันทึกความสูงปัจจุบันสูงกว่าระดับความสูง RTH โดรนจะตัดสินใจว่าอย่างไร อาจด้วยว่าจะหลบหลีกให้远ไป หรือเปลี่ยนเส้นทางให้ไปข้างหน้าตามสภาวะแวดล้อมโดยรอบ แสงสว่าง ระยะทาง RTH ที่ตั้งไว้ และระดับความสูงปัจจุบัน เมื่อได้รับบันทึกเส้นทางใหม่ เช่นเมื่อขึ้นบันทึก ระดับความสูงปัจจุบันของโดรนจะไม่ต่ำกว่าระดับความสูง RTH ที่ตั้งไว้ โปรดทราบว่าเมื่อแสงสว่างใหม่เพียงพอหรือสภาวะแวดล้อมไม่เหมาะสมสำหรับระบบการมองเห็น โดรนจะไม่สามารถบันทึกเส้นทางใหม่ได้ แต่สามารถบันทึกเส้นทางที่ต่ำกว่าระดับความสูง RTH ที่ปัจจุบันได้ ให้ลองตั้งค่าระดับความสูง RTH ที่ปัจจุบันและให้เวลาให้สภาวะแวดล้อมโดยรอบเพื่อความปลอดภัยในการบันทึก

แผน RTH สำหรับสภาวะแวดล้อมที่แตกต่างกัน วิธีการใช้งาน RTH และการตั้งค่า RTH บีบังนี้:

สภาพแสงสว่าง และสภาวะแวดล้อม	เมฆะสมสำหรับระบบ การมองเห็น	ไม่เมฆะสมสำหรับระบบ การมองเห็น
	โดรนสามารถบันทึกเส้นทางที่ต่ำกว่าและใช้ GEO Zone ได้	โดรนไม่สามารถบันทึกเส้นทางที่ต่ำกว่าและไม่สามารถบันทึกเส้นทางที่ต่ำกว่าโดยใช้ GEO Zone ได้
ผู้ใช้ได้ตั้งค่า RTH อยู่ ฯ	โดรนจะดำเนินการ RTH ตามการตั้งค่า RTH:	ตั้งไว้ล่วงหน้า
หากจะต้องเดินทางไปต่อ	<ul style="list-style-type: none"> เมฆะสมที่สุด ตั้งไว้ล่วงหน้า 	RTH ในเส้นทางการบันทึกเดินทางตามที่ตั้งไว้ล่วงหน้า เมื่อสัญญาณกลับคืนมา

- ⚠️ • ในระหว่างไฟเมด RTH ขึ้นสูง โดรนจะปรับความเร็วการบันทึกโดยอัตโนมัติตามปัจจัยของสภาวะแวดล้อม เช่น ความเร็วลมและสิ่งกีดขวาง

- ໂໄດຣນີໄປສາມາດຄະຫຼາດເສື່ອງວັດຖຸບາດເລີກຫົວລະເວີຍດ ເຊັ່ນ ກົງໄປໜີຮູ້ສາຍໄຟຟ້າໄດ້ ໃຫ້ບັນໂດຣນໄປຢັງພັບກໍຕ່າງກ່ອນທີ່ໃຫ້ RTH
 - ຕັ້ງຄ່າ RTH ບັນສູງ ເປັນແບບກໍຕັ້ງໄວ້ລ່ວງໜັນ ມາກນີ້ສາຍຫົວລະເສື່ອງໄດ້ໃນເສັນທາງ RTH ແລະ ດຽວຈະສອນໃຫ້ແນວວ່າຈະດັບຄວາມສູງ RTH ສູງກວ່າເສື່ອງຄົດຂວາງທີ່ໜີ່ມີ
 - ໂດຣນຈະເບຣກແລະ ກລັບຈຸດບັນຕາມການຕັ້ງຄ່າລ່າສຸດ ມາກນີ້ການເປົ່າຍັນແປ່ງການຕັ້ງຄ່າ RTH ໃນຮະວ່າງ RTH
 - ມາກປັບຄວາມສູງສຸກສູດໄວ້ຕໍ່ກ່າວ່າຄວາມສູງປັດຈຸບັນຮະວ່າງ RTH ໂດຣນຈະລດຮະດັບລົງນາກ໌ຮະດັບຄວາມສູງສຸກສູດກ່ອນແລ້ວກັບຈຸດບັນຕ່ອງໄປ
 - ໂີ່ສາມາດຄະເປົ່າຍັນຮະດັບຄວາມສູງ RTH ໃນຮະວ່າງ RTH ໄດ້
 - ມາກນີ້ຄວາມແດກຕ່າງຍ່ອງນາກຮະວ່າງຮະດັບຄວາມສູງປັດຈຸບັນແລະ ຮະດັບຄວາມສູງ RTH ຈະໄປສາມາດຄະນຳນັວນປົກມານພລັງຈານແບຕເຕວີ່ທີ່ໃຫ້ໄດ້ຍ່ອງຖຸກຕ້ອງ ເນື່ອງຈາກຄວາມແດກຕ່າງຂອງຄວາມເຮົວລົມທີ່ຮະດັບຄວາມສູງຕ່າງກັນ ໃຫ້ຄວາມສູນໃຈໃໝ່ເປົ່າທຶກກັບການເຈັ້ງຕົ້ນພລັງຈານແບຕເຕວີ່ເລີ່ມຕົ້ນໃນ DJI Fly
 - ໃນຮະວ່າງທີ່ໃຫ້ RTH ບັນສູງ ໂດຣນຈະເບົ້າສູ່ໄໝໆດ RTH ກີ່ຕັ້ງໄວ້ລ່ວງໜັນ ມາກສັກພັບແສງທີ່ສຳຄັນກັບດັບຄວາມສູງ RTH ໃຫ້ເໝາະສົບສຳຮັບປະການອອນເກີນ ໃນກຽນນີ້ ໂດຣນໄປສາມາດຄະເສື່ອງສິ່ງກົດຂວາງໄດ້ ຕ້ອງຕັ້ງຄ່າຮະດັບຄວາມສູງ RTH ໃຫ້ເໝາະສົບກ່ອນເບົ້າສູ່ໄໝໆດ RTH
 - ເນື່ອສັນຍານຣີໂນໂຄອນໄກຮອເປັນປົກຕໍ່ໃນຮະວ່າງທີ່ໃຫ້ RTH ບັນສູງ ສາມາດຄະໃຫ້ຄົນໄຍກການເດັບໜັນ/ຄອຍຫລັງ (Pitch) ເພື່ອຄົບຄຸນຄວາມເຮົວລົມໄດ້ ແຕ່ໄຟສາມາດຄະວົບຄຸນທິກຄາກແລະ ຮະດັບຄວາມສູງໄດ້ ແລະ ໂີ່ສາມາດຄະວົບຄຸນໂດຣນໃຫ້ບັນໄປກາງໜ້າຍຫົວຂາໄດ້ ການຕັ້ນຄັນໄຍກການເດັບໜັນ/ຄອຍຫລັງ (Pitch) ອ່ຍ່າງຕ່ອນເນື່ອງເພື່ອເຮັງຈະໃຫ້ພລັງຈານແບຕເຕວີ່ເຫັນມາດເຮົວຂັ້ນ ໂດຣນໄປສາມາດຄະເສື່ອງສິ່ງກົດຂວາງໄດ້ ມາກຄວາມເຮົວໃນການເປັນສູງກ່າວ່າຄວາມເຮົວໃນການຮັບຮັກສິ່ງກົດຂວາງແບບມີປະສິກິພາວ ໂດຣນຈະເບຣກແລະ ເບັນອຸ່ກ່ານທີ່ແລະ ອອກຈາກໄຫ້ດ RTH ມາກກົດດັບໄຟກລົງຈານສຸດ ແລ້ວຈາກປ່ອຍກົດໄຍກການເດັບໜັນ/ຄອຍຫລັງ (Pitch) ແລ້ວ ຈະສາມາດຄະວົບຄຸນໂດຣນໄດ້
 - ມາກໂດຣນເບັນຂັ້ນເສົ່າງສິ່ງຫັດຈຳກົດຮະດັບຄວາມສູງຂອງດຳແຫ່ນໂດຣນໃຫ້ປັດຈຸບັນຫົວຂອງຈຸດບັນຕົ້ນໃນຂະນະທີ່ໂດຣນເບັນຂັ້ນໃນຮະວ່າງອຸ່ນ RTH ກີ່ຕັ້ງໄວ້ລ່ວງໜັນ ໂດຣນຈະເບຸດບັນຂັ້ນແລະ ບັບກັບລົບໄປກໍຈຸດບັນທີ່ຮະດັບຄວາມສູງປັດຈຸບັນ ຕ້ອງສູນໃຈກົດຄວາມປລອດກໍຕັ້ງຂອງການເປັນໃນຮະວ່າງ RTH
 - ມາກຈຸດຂັ້ນເປົ່າບັນຍຸ່ນໃນເບຕົກຕໍ່ດຳແນວນີ້ ໂດຣນເບຸດຮັບກໍຕັ້ນບອດ ເນື່ອໂດຣນເບັນໄປກົດເບຕົກຕໍ່ດຳແນວນີ້ ໂດຣນຈະລດຮະດັບຕໍ່ກ່າວ່າຫັດຈຳກົດຮະດັບຄວາມສູງ ຊື່ຈົງຈາກຕໍ່ກ່າວ່າຮະດັບຄວາມສູງ RTH ກີ່ຕັ້ງໄວ້ ບັນດ້ວຍຄວາມຮະບັດຮະວ່າງ
 - ໂດຣນຈະເສື່ອງ GEO zone ໃຈ ທີ່ພົນເນື້ອບັນໄປບ້າງໜັນໃນຮະວ່າງ RTH ບັນສູງ ບັນດ້ວຍຄວາມຮະບັດຮະວ່າງ
 - ມາກສັກພັບແສງແວດລັ້ນໂດຍຮອບຮັບຂອນເກີນກ່າວ່າຈະ ກໍ RTH ໃຫ້ສົມບູຮົນ ໂດຣນຈະອອກຈາກ RTH ແບ້ວງຮະບບການມອງເກີນຈະກຳຈຳນັບແບ່ງຢ່າງດັກຕ້ອງກົດຕາມ

การสแกนพื้นดินก่อนลงจอด

การสแกนพื้นดินก่อสร้างของจังหวัดเชียงใหม่อย่างไรโดย RTI

ระบบจัดการเอกสารภายใน เพื่อเดินเรื่องเบิกจ่ายเงินสด เป็นไปอย่างมีประสิทธิภาพ

1. ในช่วงการสแกนพื้นดินก่อนลงจอด โดยจะตรวจสอบว่าไม่มีบังคับและลงจอดบนอุปกรณ์ที่เหมาะสม
 2. หากตรวจพบพื้นดินแล้วว่าไม่เหมาะสมในการลงจอด โดยบันทึกบัญชีกับที่และรอคำสั่งยืนยันจากบังคับ
 3. ถ้าการปักป้องการลงจอดใช้งานไม่ได้ DJI Fly จะแสดงคำเตือนการลงจอด เมื่อไดรเวอร์ลดระดับลงไปที่ 0.5 เมตรจากพื้น แต่ยังคงหรือตัดคันโยกการบินขึ้น/ลงแบบเดิมลงบนสุดค้างไว้หนึ่งวินาที แล้วโดยนิ็งลงจอด

การลงจอดอย่างแม่นยำ

โดรนจะสแกนโดยอัตโนมัติและพิจารณาบนจอมือถือว่าต้องจอดที่จุดใด จุดที่สแกนพบจะเป็นจุดที่ดีที่สุดสำหรับการลงจอด จุดที่สแกนพบจะแสดงเป็นสีเขียว และสามารถเลื่อนไปที่จุดอื่นๆ ได้

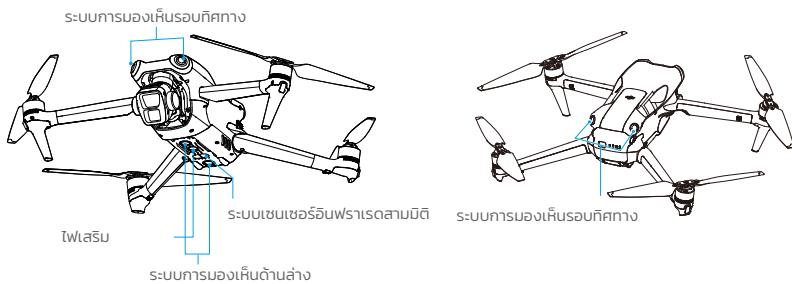
-  • ระบบการสแกนพื้นดินก่อนลงจอดจะทำงานระหว่างการลงจอดอย่างแม่นยำ
- ประสาทสัมผัสของกล้องจัดการห้องน้ำที่ต้องใช้เวลาในการติดต่อสื่อสารกันเพื่อให้แน่ใจว่าทุกอย่างพร้อมที่จะดำเนินการต่อไปนี้:
 - a. จุดขึ้นบินต้องมีการบันทึกไว้ต่อเนื่องบันทึกและต้องไม่มีการเปลี่ยนแปลงระหว่างบันทึก
 - b. ในระหว่างการขึ้นบิน โดรนจะบันทึกเป็นแนวเดียวอย่างน้อย 7 เมตร ก่อนที่จะบันทึกเป็นแนวราบ
 - c. ลักษณะภูมิประเทศของจุดขึ้นบินต้องไม่หลบซ่อนตัวอย่างมาก
 - d. ลักษณะภูมิประเทศของจุดขึ้นบินต้องไม่หลบซ่อนตัวอย่างมาก
 - e. สภาพแสงแดดต้องไม่สว่างเกินไปหรือไม่ดีเกินไป
 - การปฏิบัติต่อไปนี้จะทำให้ระหว่างใช้การลงจอดอย่างแม่นยำ:
 - a. กดคันโยกการบันทึก/ลงแนวเดียวลงเพื่อรับความเร็วในการลงจอด
 - b. การนับคันบังคับหรือกดบันทึกการบันทึก/ลงแนวเดียว จะต้องว่าเป็นการยกเลิกการลงจอดอย่างแม่นยำ โดรนจะลดระดับลงในแนวเดียวต่อไป หากยกเลิกการบันทึก ยังคงมีการสแกนพื้นดินก่อนลงจอดในคราวนี้

ระบบจับภาพวัตถุและระบบเซนเซอร์อินฟราเรดสามมิติ

DJI Air 3 มาพร้อมกับทั้งระบบการมองเห็นรอบตัวกิจกรรม (ด้านหน้า, ด้านหลัง, ด้านข้าง, ด้านบน), ระบบการมองเห็นด้านล่าง และระบบเซนเซอร์อินฟราเรดสามมิติ ซึ่งช่วยในการจัดตำแหน่งและการตรวจสอบจับสิ่งกีดขวางรอบตัวกิจกรรม

ระบบการมองเห็นรอบตัวกิจกรรมประกอบด้วยกล้องส่องตัวที่ด้านล่างของโดรน ระบบการมองเห็นด้านล่างประกอบด้วยกล้องส่องตัวที่ด้านล่างของโดรน ระบบการมองเห็นจะทำงานโดยใช้กล้องส่องตัวเพื่อติดตามสิ่งกีดขวางในอากาศ ระบบเซนเซอร์อินฟราเรดสามมิติที่ด้านล่างของโดรนจะทำงานโดยใช้เซ็นเซอร์อินฟราเรดสามมิติ ระบบเซนเซอร์อินฟราเรดสามมิติช่วยให้โดรนสามารถประเมินระยะห่างจากสิ่งกีดขวาง ระยะห่างจากพื้น และคำนวณตำแหน่งของสิ่งกีดขวางในอากาศ ระบบเซนเซอร์อินฟราเรดสามมิติจะทำงานโดยใช้เซ็นเซอร์อินฟราเรดสามมิติที่ติดต่ออยู่กับกล้องด้านล่างของโดรน บุญย์สำหรับผลิตภัณฑ์ที่เลเซอร์คลาส 1

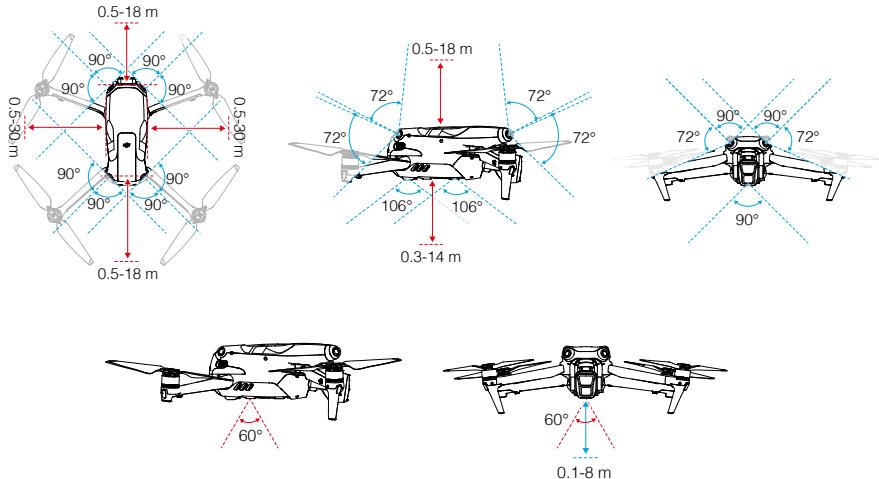
นอกจากนี้ ไฟเสริมที่อยู่ตรงด้านล่างของโดรนจะช่วยเสริมการทำงานของระบบการมองเห็นด้านล่างได้ โดยการเริ่มต้นจะเปิดโดยอัตโนมัติในสภาพแวดล้อมที่มีแสงน้อยเมื่อระดับความสูงของการบินต่ำกว่า 5 เมตร ผู้ใช้ยังสามารถเปิดหรือปิดได้ด้วยตนเองใน DJI Fly ทุกครั้งที่รีสตาร์ทโดรน ไฟเสริมจะกลับสู่การตั้งค่าเริ่มต้น ซึ่งคือ Auto (อัตโนมัติ)



ระยะการตรวจจับ

ระบบการมองเห็นด้านหน้า	ขอบเขตการประเมินอย่างแม่นยำ: 0.5-18 เมตร FOV: 90° (แนวราบ), 72° (แนวตั้ง)
ระบบการมองเห็นด้านหลัง	ขอบเขตการประเมินอย่างแม่นยำ: 0.5-18 เมตร FOV: 90° (แนวราบ), 72° (แนวตั้ง)
ระบบจับภาพด้านข้าง	ขอบเขตการประเมินอย่างแม่นยำ: 0.5-30 เมตร FOV: 90° (แนวราบ), 72° (แนวตั้ง)
ระบบการมองเห็นด้านบน [1]	ขอบเขตการประเมินอย่างแม่นยำ: 0.5-18 เมตร FOV: 72° (ด้านหน้าและด้านหลัง), 90° (ด้านข้างและขวา)
ระบบการมองเห็นด้านล่าง	ขอบเขตการประเมินอย่างแม่นยำ: 0.3-14 เมตร FOV: 106° (ด้านหน้าและด้านหลัง), 90° (ด้านข้างและขวา)
ระบบเซนเซอร์อินฟราเรดสามมิติ	ขอบเขตการประเมินอย่างแม่นยำ: 0.1-8 เมตร (การส่องทางไกลกว่า 10%) FOV: 60° (ด้านหน้าและด้านหลัง), 60° (ด้านข้างและขวา)

[1] ระบบการมองเห็นรอบตัวกิจกรรมสามารถรับรู้สิ่งกีดขวางในทิศทางแนวราบและด้านบน



การใช้ระบบการมองเห็น

พื้นที่ซึ่งการวางแผนต้องห้ามบินของระบบการมองเห็นด้านล่างสามารถใช้ได้เมื่อสัญญาณ GNSS ไม่สามารถใช้งานได้หรืออ่อน 弱 จะเปิดใช้งานในโหมด Normal หรือโหมด Cine โดยอัตโนมัติ

ระบบการมองเห็นรอบตัวคิดการทำงานจะเปิดใช้งานโดยอัตโนมัติเมื่อยื่นให้มาด Normal หรือ Cine และระบบการหลบหลีกสิ่งกีดขวาง (Obstacle Avoidance) ได้รับการตั้งค่าเป็น Bypass (เสียง) ใน DJI Fly ระบบการมองเห็นรอบตัวคิดทำงานได้ถ้าสิ่งกีดขวางที่มีลักษณะเฉพาะอย่างซัดเจนหรือ มีลักษณะเป็นพื้นผิว ผู้ใช้ต้องเบรกโดรนในระยะที่เหมาะสม เพื่อสำหรับแรงเสียด

สามารถปิดใช้งานการวางแผนต้องห้ามและการตรวจสอบจับสิ่งกีดขวางได้ในการตั้งค่าระบบ (System Settings) > ความปลอดภัย (Safety) > การตั้งค่าความปลอดภัยขั้นสูง (Advanced Safety Settings) ใน DJI Fly

- ⚠ • ใช้จับสภาพแวดล้อมในการบิน ระบบการมองเห็นและระบบเซ็นเซอร์อินฟราเรดสามารถ感知การทำงานได้ภายใต้สถานการณ์บางอย่าง เช่นน้ำ แสงแดด และไฟ สามารถถูกดรามาการควบคุมและการตัดสินใจของมนุษย์ได้ในระหว่างการบิน ให้ใช้จับสภาพแวดล้อมโดยรอบและคำเตือนใน DJI Fly รวมถึงรับผิดชอบและรักษาการควบคุมโดยรอบอยู่ตลอดเวลา
- การวางแผนต้องห้ามและการตรวจสอบจับสิ่งกีดขวางจะใช้ได้เฉพาะเมื่อ บินด้วยตอนเช้าเท่านั้น และไม่สามารถใช้ได้ในโหมดต่อ ฯ อย่าง RTTH, การลงจอด อัตโนมัติ และโหมดการบินอัจฉริยะ
- เมื่อปิดใช้งานการวางแผนต้องห้ามและการตรวจสอบจับสิ่งกีดขวาง โดรนจะ ใช้ GNSS เท่านั้นในการบินอยู่ที่บ้านที่ จะไม่สามารถติดตามจับสิ่งกีดขวางรอบตัวคิดทำงาน ได้ และโดยรวมจะไม่ปลอดภัยโดยอัตโนมัติเมื่อสิ่งกีดขวางบังหน้า ให้จับสิ่งกีดขวางในสภาวะที่มีแบบและหนอก หรือเมื่อต้องจับสิ่งกีดขวางที่มีลักษณะเฉพาะ เช่น ก้อนหิน ลักษณะนี้จะไม่สามารถจับสิ่งกีดขวางได้ แต่จะต้องใช้การบินด้วยความระมัดระวังเพื่อหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวาง
- ระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางด้านล่างทำงานได้ถ้าสิ่งกีดขวางมีขนาดเล็กและไม่สามารถจับสิ่งกีดขวางได้ แต่จะต้องใช้การบินด้วยความระมัดระวังเพื่อหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวาง
- ระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางจะต้องจับสิ่งกีดขวางในสภาวะที่มีความสูงของโดรนเกิน 30 เมตร เมื่อจากประสาทภาพการระบุตำแหน่งการจับภาพอาจไม่ได้รับผลลัพธ์

- ในสภาพแวดล้อมที่ปี泻งน้อย ระบบการมองเห็นของเครื่องอาจมีประสิทธิภาพในการระบุตำแหน่งไม่ถึงระดับที่ต้องการ บัวจจะเปิดไฟเสริมอยู่ติดๆ บันไดวยความระบัตร่วงหาดักชุมชน GNSS อ่อนในสภาพแวดล้อมดังกล่าว
- เมื่อโดรนบินใกล้บ้าน ระบบการมองเห็นด้านล่างอาจทำงานได้ไม่ดีเท่าที่ควร ดังนั้นเมื่อลงจอด โดรนอาจไม่สามารถหลบหลีกผู้เดินทางได้อย่างเต็มที่ ขอแนะนำให้รักษาการควบคุมการบินตลอดเวลา ใช้ดูสิ่งของอย่างสมเหตุสมผลตามสภาพแวดล้อมโดยรอบและหลีกเลี่ยงการพึ่งพาระบบการมองเห็นด้านล่างมากเกินไป
- ระบบการมองเห็นไม่สามารถระบุโครงสร้างกรอบขนาดใหญ่ที่บันกรอบและสายเคเบิลได้อย่างแม่นยำ เช่น กาวเวอร์เครน เสาล่งไฟฟ้าแรงสูง สายส่งไฟฟ้าแรงสูง สะพานเชิง และสะพานแขวน
- ระบบการมองเห็นจะไม่สามารถดำเนินการได้อย่างถูกต้องหากลักษณะพื้นที่ไม่รุปแบบที่ไม่คาดเจนหรือสภาพแสงบ่อยเกินไปหรือแสงจ้าเกินไป ระบบการมองเห็นไม่สามารถดำเนินการได้อย่างถูกต้องในสถานการณ์ดังต่อไปนี้:
 - a. บันไดกลับพื้นผิวที่เป็นสีเดียว (เช่น สีดำล้วน สีขาวล้วน สีแดงล้วน หรือสีเขียวล้วน)
 - b. บันไดกลับพื้นผิวที่สีตัดกัน เช่น สีตัวล้วน สีขาวล้วน สีแดงล้วน หรือสีเขียวล้วน)
 - c. บันไดกลับพื้นผิวห้ามหรือวัดถูกที่คลื่อนไหว
 - d. บันไดกลับพื้นผิวห้ามหรือวัดถูกที่เคลื่อนไหว
 - e. บันไดพื้นที่ที่แสงน้อยและน้ำเงิน (less than 10 lux) หรือสว่างมาก (> 40,000 lux)
 - f. บันไดกลับพื้นผิวที่มีสีสันตื้น ($< 10 \text{ lux}$) หรือสว่างมาก ($> 40,000 \text{ lux}$)
 - g. บันไดกลับพื้นผิวที่สีตัวล้วนอย่างมากหรือพื้นผิวที่ซึมซับแสงอันฟราเรด (เช่น กระเจง)
 - h. บันไดกลับพื้นผิวที่มีลวดลายหรือพื้นผิวหน้าที่ไม่แน่นหนา (เช่น กระเบื้องที่มีลวดลายเดียวกัน)
 - i. บันไดกลับพื้นผิวที่มีลวดลายหรือพื้นผิวหน้าที่เหมือนกันข้างๆ ไปข้างหน้า (เช่น กระเบื้องที่มีลวดลายเดียวกัน)
 - j. บันไดกลับสีสันตื้นที่มีพื้นผิวเล็ก ๆ (เช่น สีฟ้า และสีฟ้า)
- โปรดระหบความสะอาดดของเซ็นเซอร์อยู่เสมอ ห้ามบุดหรือดัดแปลงเซ็นเซอร์ อย่าใช้ไดรบินในสภาพแวดล้อมที่มีฝุ่นมากหรือมีความชื้นสูง
- กล้องของระบบการมองเห็นของเครื่องอาจจำเป็นต้องปรับเกียง หลังจากจัดเก็บเป็นระยะเวลานาน ข้อความเตือนจะปรากฏขึ้นใน DJI Fly และจะมีการปรับเกียงโดยอัตโนมัติ
- ห้ามบินเมื่อฝนตก มีฝนตกค่อนข้างมาก หรือเมื่อท้องวายต่ำกว่า 100 เมตร
- ตรวจสอบสิ่งต่อไปนี้ก่อนบินในแต่ละครั้ง:
 - a. ตรวจดูว่าไม่มีสิ่งกีดขวางอันใดติดบนแพนเซอร์อันฟราเรดหรือระบบการมองเห็น
 - b. ถ้ามีสิ่งสกปรก ผุบ หรือบ้าน ติดบนกรอบของเซ็นเซอร์อันฟราเรดและระบบการมองเห็น ให้ใช้ผ้ามุ่งเช็ด ห้ามใช้ผลิตภัณฑ์ทำความสะอาดที่มีเคมีออกออล์ฟ์เป็นส่วนประกอบ
 - c. ติดต่อผู้ฝ่ายดูแลลูกค้าของ DJI หากมีความเสียหายเกิดขึ้นกับเลนส์ของเซ็นเซอร์อันฟราเรดและระบบการมองเห็น
- อย่าให้มีสิ่งใดดักขวางระบบเซ็นเซอร์อันฟราเรดและระบบการมองเห็น
- โดรนสามารถบินได้ตลอดเวลาทั้งกลางวันและกลางคืน อย่างไรก็ตาม จะไม่สามารถใช้งานระบบการมองเห็นได้เมื่อถูกโดรนในเวลากลางคืน บันไดวยความระบัตร่วง

Advanced Pilot Assistance Systems (APAS)

คุณสมบัติ Advanced Pilot Assistance Systems (APAS) มีให้ใช้งานในโหมด Normal และ Cine เมื่อเปิดใช้งาน APAS โดยจะตอบรับคำสั่งของผู้ใช้และวางแผนเส้นทางบินตามอัปเดตของค่าโดยการควบคุมและสภาพแวดล้อมของภาระ APAS ทำให้การเลี่ยงสิ่งกีดขวางที่ได้ระบุไว้ขึ้น ถ่ายคลิปได้ราบรื่นขึ้น และมอบประสิทธิภาพในการบันทึกวิดีโอที่ดีเยี่ยมขึ้น ข้อดีคือยกไปในทุกสถานที่ได้อย่างต่อเนื่อง โดยจะเลี้ยงสิ่งกีดขวางโดยบินเหนือ บินด้านล่าง หรือไปทางซ้ายหรือขวาของสิ่งกีดขวาง โดยรับสาร来自ภาระตอบสนองต่ออัปเดตจากค่านโยกที่ควบคุมในขณะที่เลี้ยงสิ่งกีดขวาง

เมื่อเปิดใช้งาน APAS สามารถหยุดบินโดยอัตโนมัติหากการกดปุ่มหยุดบินชี้ไปที่หน้าจอโทรศัพท์และบันทึกวิดีโอที่ดีเยี่ยมขึ้น และรองรับการบันทึกวิดีโอที่ดีเยี่ยมขึ้น

เพื่อเปิดใช้งาน APAS ให้เปิด DJI Fly และเข้าไปที่ Settings > Safety และเปิดใช้งาน APAS โดยเลือก Bypass (อัตโนมัติ) เลือกโหมด Normal หรือ Nifty เมื่อเลือก Bypass (เลี้ยง) ในโหมด Nifty โดยจะสามารถบันทึกวิดีโอที่ดีเยี่ยมขึ้น ราบเรียบขึ้น และเข้าใกล้สิ่งกีดขวางมากขึ้นเพื่อให้ได้วิดีโอดีที่สุดในขณะที่เลี้ยงสิ่งกีดขวาง อย่างไรก็ตาม จะทำให้เสียงต่อการชนสิ่งกีดขวางได้มากขึ้น บันทึกความระบัดระวัง

ให้ตั้งค่า APAS ให้สามารถทำงานตามปกติในสถานการณ์ต่อไปนี้:

- เมื่อติดตั้งของในโหมดเบรคสิ่งกีดขวาง
- เมื่อบินผ่านสิ่งกีดขวางที่มีลักษณะแคบ เช่น ร่มไม้หรือพุ่มไม้ด้วยความเร็วสูง
- เมื่อบินใกล้สิ่งกีดขวางที่เล็กเกินกว่าจะตระหนักรับได้
- ขณะบินพร้อมด้วยผู้ครอบครัว

การสแกนพื้นดินก่อนลงจอด

การสแกนพื้นดินก่อนลงจอดจะเปิดใช้งานหากตั้งค่าการหลบหลีกสิ่งกีดขวาง (Obstacle Avoidance) เป็น Bypass หรือ Brake และผู้ใช้ตั้งค่าโดยการบันทึกข้อมูลแบบดึงลงเพื่อจัดตั้งโหมดโดยบันทึกด้วยโหมดบันลุงจอด เมื่อไถรบเนื่องจากการลงจอด

- ระหว่างที่ทำการสแกนพื้นดินก่อนลงจอด โดยจะตระหนักรับสิ่งกีดขวางที่บันทึกไว้และสามารถหลบหลีกได้
- หากพื้นดินถูกตัดสิบว่าไม่เหมาะสมสำหรับการลงจอด โดยจะบันทึกอยู่กับที่เมื่อไถรบลดระดับลงไปที่ 0.8 เมตร หรือพื้นดิน ดึงคันโยกการบันทึกข้อมูลแบบดึงลงอย่างบังเอิญห้าวมาก แล้วโดยรบก็จะลงจอดโดยไม่มีการตระหนักรับสิ่งกีดขวาง

- ⚠️**
- ตระหนักรับสิ่งกีดขวางที่ APAS เมื่อระบบการบันทึกให้ใช้งานได้ โดยตั้งตระหนักรับสิ่งกีดขวางที่ APAS เมื่อระบบการบันทึกให้ใช้งานได้ แต่ต้องตั้งค่า GNSS และ APAS อาจทำงานได้ไม่ถูกต้อง เมื่อไถรบบันทึกน้ำหนักพื้นที่ที่บันทึกมา
 - ขอให้ระมัดระวังเป็นพิเศษเมื่อบินในสภาพแวดล้อมที่มีแสงน้อย (<300 lux) หรือสว่างมาก (>10,000 lux)
 - หมุนสังเกต DJI Fly และตระหนักรับสิ่งกีดขวางที่ APAS ทำงานเป็นปกติ
 - APAS อาจทำงานไม่ถูกต้องเมื่อไถรบบันทึกชัดเจนกับการบันทึกใน GEO Zone

ระบบช่วยการมองเห็น

บุบบลของระบบช่วยการมองเห็นที่ขึ้นมาเคลื่อนโดยระบบการมองเห็นในแบบบนบันจะเปลี่ยนกิจกรรมความเร็วในแบบ
บนบัน (ไปทางหน้า ข้างหลัง ข้าง และขวา) เพื่อช่วยให้ผู้ใช้เข้าใจสภาพและสังเกตสิ่งกีดขวางในระหว่างที่อยู่บินได้
ปัดขอบฟ้าจำลองไปทางหน้า ปัดขอบบนแบบที่บินขาดเล็ก หรือแตะโควนที่บุบบลของหัวล่ามของขอบฟ้าจำลองเพื่อสับไป
ยังบุบบลของระบบช่วยการมองเห็น

- ⚠️** • เมื่อใช้ระบบช่วยการมองเห็น คุณภาพของการส่งวิดีโออาจลดลงเนื่องจากขัดจังกัดแบบเดิมของภารกิจและต้องการการส่งบันจะเพื่อปรับปรุงคุณภาพของไฟล์ที่ถ่ายรูป แต่จะไม่ส่งผลกระทบต่อความสามารถในการส่งวิดีโอ
- เป็นเรื่องปกติที่จะพัฒนาประสิทธิภาพของโทรศัพท์มือถือ หรือความละเอียดของการส่งบันจะบันจะต้องรองรับไฟล์ที่มีความละเอียดสูงกว่าที่ต้องการ
- ควรใช้ระบบช่วยการมองเห็นสำหรับการจราจรที่มีคนเดิน ทั้งนี้ จะไม่สามารถแสดงผลลัพธ์ของรถจักรและวัตถุขนาดเล็ก เช่น กีบไฟ สายไฟ และสายว่าว่าได้อย่างแม่นยำ
- ระบบช่วยการมองเห็นจะไม่สามารถใช้งานได้เมื่อได้บันจ์บันจ์หรือเมื่อสัญญาณการส่งวิดีโอบันจ์บันจ์



ความเร็วแบบบนของโดรน	กิจกรรมของเส้นจะระบุถึงกิจกรรมปัจจุบันในแบบบนของโดรน และความยาวของเส้นจะระบุถึงความเร็วในแบบบนของโดรน
กิจกรรมบุบบลของระบบช่วยการมองเห็น	ระบุกิจกรรมของบุบบลของระบบช่วยการมองเห็น แต่ค้างไว้เพื่อจัดการกิจกรรม
สลับไปเป็นแพนท์บนาดย่อ	แต่เพื่อสลับจากบุบบลของระบบช่วยการมองเห็นเป็นแพนท์บนาดเล็ก
ย่อ	แต่เพื่อลดบุบบลของระบบช่วยการมองเห็นให้อยู่ในระดับต่ำสุด
สูงสุด	แต่เพื่อเพิ่มบุบบลของระบบช่วยการมองเห็นให้อยู่ในระดับสูงสุด
ล็อกแล้ว	ระบุว่ากิจกรรมของบุบบลของระบบช่วยการมองเห็นบันจุกคลื่น แต่เพื่อยกเลิกการล็อก

- 💡** • เมื่อกิจกรรมไม่ถูกล็อกในกิจกรรมที่กำลังดำเนินอยู่ในแบบบนบันจะเปลี่ยนเป็นกิจกรรมการบิน บันจะบันจะโดยอัตโนมัติ และลูกครึ่งกิจกรรมอื่นอันดีที่สุดจะได้เพื่อสลับกิจกรรมของบุบบลของระบบช่วยการมองเห็นเป็นเวลาสามวินาทีก่อนจะกลับไปบุบบลของกิจกรรมการบินในแบบบนบันจุบัน
- เมื่อกิจกรรมถูกล็อกในกิจกรรมที่กำลังดำเนินอยู่ และลูกครึ่งกิจกรรมอื่นอันดีที่สุดจะได้เพื่อสลับกิจกรรมของบุบบลของระบบช่วยการมองเห็นเป็นเวลาสามวินาทีก่อนจะกลับไปบุบบลของกิจกรรมการบินในแบบบนบันจุบัน

คำเตือนการชน

เมื่อตรวจพบสิ่งกีดขวางในทิศทางบุบนองปัจจุบัน บุบนองระบบช่วยการมองเห็นจะแสดงคำเตือนการชน สีของคำเตือนจะกำหนดตามระยะห่างระหว่างสิ่งกีดขวางและโดรน



สีของคำเตือนการชน	ระยะห่างระหว่างโดรนกับสิ่งกีดขวาง
สีเหลือง	2.2-5 ม.
สีแดง	≤2.2 ม.

- ⚠️** • ขอบเขตการมองเห็น (FOV) ของระบบช่วยการมองเห็นในทุกทิศทางจะอยู่ที่ประมาณ 70° เป็นเรื่องปกติที่จะไม่เห็นสิ่งกีดขวางในขอบเขตการมองเห็นระหว่างที่มีคำเตือนการชน
- คำเตือนการชนไม่ได้ควบคุมโดยสวัตประดิษฐ์และยังคงมองเห็นได้แม้บนขนาดปีดแผนที่เดาร์
 - คำเตือนการชนจะปรากฏขึ้นท่อเมื่อบุบนองระบบช่วยการมองเห็นปรากฏขึ้นในหน้าต่างขนาดเล็กเท่านั้น

บันทึกข้อมูลการบิน

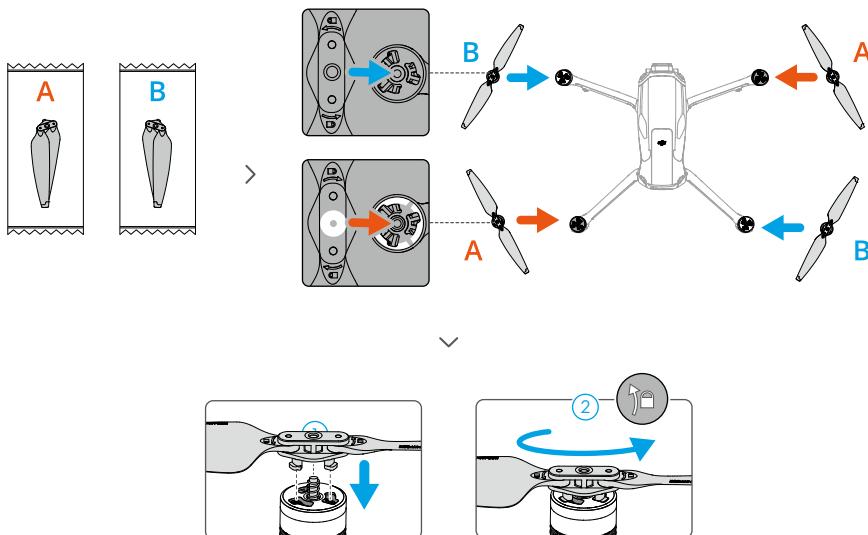
ข้อมูลการบิน รวมถึงการรับส่งข้อมูลทางโกล ข้อมูลสถานะโดรน และตัวแปรอื่น ๆ นี้การบันทึกอัตโนมัติไปที่ตัวเก็บข้อมูลภายในโดรน ข้อมูลสามารถเข้าถึงได้โดยใช้ DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series)

ใบพัด

เมื่อใบพัดแบบเสียงเบาของ DJI Air 3 อยู่สองแบบซึ่งออกแบบมาเพื่อให้หมุนไปในทิศทางเดียวกัน เครื่องหมายใช้ที่พื้นแบบน้ำว่าควรใช้ใบพัดแบบไหนเพื่อติดกับบัน雍เตอร์แบบไหน ตรวจสอบให้แน่ใจว่าจับคู่ใบพัดกับบัน雍เตอร์ตรงกับตามคำแนะนำแล้ว

การติดตั้งใบพัด

ในแพ็คเกจของ DJI Air 3 มีใบพัดสองประภากาด ได้แก่ ใบพัด A และใบพัด B บรรจุภัณฑ์ของใบพัดถูกห่อสองประภากัน หากกำกับไว้ว่า A และ B ตามลำดับ พร้อมกับภาพประกอบด้านบน การติดตั้ง ติดตั้งใบพัด A ซึ่งมีเครื่องหมายวงกลมเส้นขาวเข้ากับบัน雍เตอร์ที่มีเครื่องหมายเส้นขาว ในทำนองเดียวกัน ให้ติดใบพัด B ที่มีเครื่องหมายเข้ากับบัน雍เตอร์ที่มีเครื่องหมายจังหวะ จับบัน雍เตอร์ด้วยมือให้หนึ่งข้าง กดใบพัดลงด้วยมืออีกข้างแล้วหมุนไปตามทาง ที่ระบุไว้บนใบพัด จนกว่าจะไม่ขยบและล็อกเข้าที่ ภายในพัดออก



การทดสอบไฟฟ้า

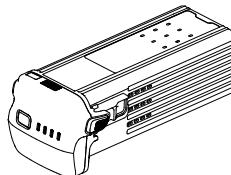
กดในพัสดุลงไปที่บินอเตอร์และหมุนบันปีบในทิศทางทดสอบล็อก



- ใช้พัสดุเมื่อความคุณ โปรดตรวจสอบวังด้วย
- ใช้เฉพาะไฟฟ้าของ DJI อย่างเป็นทางการเท่านั้น ห้ามใช้ไฟฟ้าต่างชนิดกัน
- ในพัสดุเป็นส่วนประภากองที่ใช้แล้วหมดไป ซึ่งใช้ไฟฟ้าเพิ่มเติบโตมากขึ้น
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้รับการบินแต่ละครั้งว่าไฟฟ้าและบันอเตอร์ติดตั้งอย่างแน่นหนา
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้รับการบินแต่ละครั้งว่าไฟฟ้าและบันอเตอร์ติดตั้งอย่างแน่นหนา
- เพื่อหลีกเลี่ยงการบาดเจ็บ อย่าเข้าใกล้ส่วนไฟฟ้าและบันอเตอร์ที่กำลังทำงาน
- เพื่อไม่ให้ไฟฟ้าเสียหาย ให้วางโดรนอย่างถูกต้องระหว่างห่วงที่ทำการบินและห่วงอุปกรณ์ที่จัดเก็บ ห้ามบีบหรืออ่อนแรงกับไฟฟ้า หากไฟฟ้าได้รับความเสียหาย อาจส่งผลต่อประสิทธิภาพของการบิน
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้รับการบินแต่ละครั้งว่าไฟฟ้าและบันอเตอร์ติดตั้งอย่างแน่นหนาและบันอเตอร์ติดตั้งอย่างแน่นหนา
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้รับการบินแต่ละครั้งว่าไฟฟ้าและบันอเตอร์ติดตั้งอย่างแน่นหนา
- ห้ามปรับแต่งส่วนประภากองของบันอเตอร์
- ห้ามแตะหรืออ่อนแรงกับไฟฟ้าและบันอเตอร์ที่กำลังทำงาน เนื่องจากบันอเตอร์อาจจะร้อน
- ห้ามปิดช่องระบายอากาศที่บันอเตอร์หรือที่ตัวโดรน
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเสียง ESCs ปกติเมื่อเปิดเครื่อง

แบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะ

แบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะของ DJI Air 3 เป็นแบตเตอรี่ 14.76V และความจุ 4241mAh ที่มีฟังก์ชันスマาร์ทชาร์จและคายประจุแบตเตอรี่



คุณลักษณะของแบตเตอรี่

1. การแสดงระดับแบตเตอรี่: ไฟ LED และดิจิตอลแสดงระดับแบตเตอรี่จะแสดงระดับแบตเตอรี่ปัจจุบัน
2. พิงก์ชันการคายประจุแบตเตอรี่อัตโนมัติ: เพื่อป้องกันไฟไหม้แบตเตอรี่บวม เมื่อไม่มีการใช้งานสามวัน แบตเตอรี่จะคายประจุอัตโนมัติให้เหลือ 96% และเมื่อไม่มีการใช้งานเก้าวัน แบตเตอรี่จะคายประจุอัตโนมัติให้เหลือ 60% ระหว่างกระบวนการคายประจุ แบตเตอรี่อาจปล่อยความร้อนบนปานกลางอ่อนโยนมาเป็นปกติ
3. การชาร์จอย่างสมดุล: ระหว่างการชาร์จ แรงดันไฟฟ้าในแบตเตอรี่จะคงที่อยู่ในระดับเดียว
4. ป้องกันการชาร์จมากเกินไป: เมื่อชาร์จเต็มแล้ว แบตเตอรี่จะหยุดชาร์จอัตโนมัติ

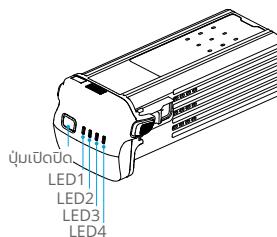
5. การติดวงจับอุณหภูมิ: แบตเตอรี่จะชาร์จเฉพาะเมื่ออุณหภูมิอยู่ระหว่าง 5 ถึง 40° C (41 ถึง 104° F) เกินน้ำหนึ่งเพื่อป้องกันความเสียหาย
6. ป้องกันกระแทกไฟฟ้าเก็บ: เมื่อมีการติดวงจับพบร่วมกับไฟฟ้าเก็บ แบตเตอรี่จะหยุดชาร์จ
7. การป้องกันการคายประจุมากเกินไป: เมื่อแบตเตอรี่ไม่มีการใช้งาน จะมีการหยุดการคายประจุอัตโนมัติเพื่อป้องกันการคายประจุมากเกินไป เมื่อแบตเตอรี่มีการใช้งาน จะมีความสามารถในการป้องกันการคายประจุมากเกินไปได้
8. ป้องกันไฟฟ้าลัดวงจร: หากมีการติดวงจับพบร่วมกับการลัดวงจร จะมีการตัดจากไฟฟ้าโดยอัตโนมัติ
9. การป้องกันความเสียหายของแบตเตอรี่: และป้องกันความเสียหายของแบตเตอรี่ที่เสียหาย
10. ให้บันด์พักการทำงาน: แบตเตอรี่จะปิดเดือนหลังจากไม่มีการใช้งาน 5 ถึง 20 วันหากเพื่อประหยัดพลังงาน ถ้ารอดำบบแบตเตอรี่เหลือน้อยกว่า 5% หลังจากไม่ได้ใช้งานบนหลักซึ่งใน แบตเตอรี่จะเข้าสู่โหมดพักการทำงานเพื่อป้องกันการปล่อยประจุมากเกินไป ในโหมดพักการทำงาน ไฟ LED จะดับแบตเตอรี่จะไม่สว่างเมื่อกดปุ่มเปิด/ปิด ชาร์จแบตเตอรี่เพื่อกรองคุณภาพไฟบันด์พักการทำงาน
11. การส่งข้อมูล: ข้อมูลเกี่ยวกับแรงดันไฟฟ้า ความจุ และกระแสไฟฟ้าของแบตเตอรี่จะถูกส่งไปยังโดรน
12. คำแนะนำในการบำรุงรักษา: แบตเตอรี่จะติดต่อสื่อสารความแตกต่างของแรงดันไฟฟ้าระหว่างเซลล์แบตเตอรี่โดยอัตโนมัติและตัดสินใจว่าจำเป็นต้องบำรุงรักษาหรือไม่ หากจำเป็นต้องบำรุงรักษา ไฟ LED และดับแบตเตอรี่ทั้งสี่จะกะพริบสองครั้งทุกวนาที และจะกะพริบเป็นเวลาสองวินาทีเมื่อผู้ใช้กดปุ่ม เปิด/ปิดเพื่อติดต่อสื่อสารระหว่างแบตเตอรี่ ในการรับสัญญาณ ไฟจะส่องสว่างเมื่อไฟบันด์พักการทำงาน ไฟ LED จะดับแบตเตอรี่จะต้องบำรุงรักษาหรือข้อความแจ้งเตือนการบำรุงรักษาใน DJI Fly หากไฟ LED จะดับแบตเตอรี่จะต้องบำรุงรักษาหรือข้อความแจ้งเตือนการบำรุงรักษาใน DJI Fly หากแบตเตอรี่ยังไม่ทำงานหลังจากทำการบำรุงรักษาสองครั้ง โปรดติดต่อฝ่ายสนับสนุนของ DJI

⚠️ • โปรดดูแลว่าไฟฟ้าที่ใช้ต้องไม่ชำรุดเสียหายและติดต่อสื่อสารกับไฟฟ้าที่ใช้ในเครื่อง ผู้ใช้ย่อมรับผิดชอบอย่างเต็มที่สำหรับการผิดพลาดที่อาจเกิดขึ้น

การใช้แบตเตอรี่

การติดต่อสื่อสารระหว่างแบตเตอรี่

กดปุ่มเปิดปิดหนึ่งครั้งเพื่อติดต่อสื่อสารระหว่างแบตเตอรี่เมื่อแบตเตอรี่ปิดอยู่



 ไฟ LED และระดับแบตเตอรี่จะแสดงระดับพลังงานของแบตเตอรี่ระหว่างการ cavity สถานะของไฟ LED กำหนดไว้ด้านล่าง:

 : ไฟ LED เปิด

 : ไฟ LED กะพริบ

 : ไฟ LED ดับ

LED1	LED2	LED3	LED4	ระดับแบตเตอรี่
				88%-100%
				76%-87%
				63%-75%
				51%-62%
				38%-50%
				26%-37%
				13%-25%
				0%-12%

การเปิด/ปิดเครื่อง

กดปุ่มเปิด/ปิดหนึ่งครั้ง จากนั้นกดอีกครั้งค้างไว้สองวินาทีเพื่อเปิดหรือปิดแบตเตอรี่ ไฟ LED และระดับแบตเตอรี่จะแสดงระดับแบตเตอรี่ เมื่อบันทึกปุ่มเปิดแบตเตอรี่ ไฟ LED และระดับแบตเตอรี่จะดับลงเมื่อแบตเตอรี่ปิดการทำงาน

คำเตือนอุณหภูมิ

- เมื่อบันทึกปุ่มเปิด/ปิดหนึ่งครั้ง จากนั้นกดอีกครั้งค้างไว้สองวินาทีเพื่อเปิดหรือปิดแบตเตอรี่ ไฟ LED และระดับแบตเตอรี่จะแสดงระดับแบตเตอรี่ เมื่อบันทึกปุ่มเปิดแบตเตอรี่ ไฟ LED และระดับแบตเตอรี่จะดับลงเมื่อแบตเตอรี่ปิดการทำงาน
- ไฟ LED และระดับแบตเตอรี่จะดับลงเมื่ออุณหภูมิต่ำกว่า -10°C (14°F) จึงไม่ให้ความจุของแบตเตอรี่ลดลงอย่างนน้ำแข็งและหิมะ
- เมื่อยืนสักวะและล้อล้มที่อุณหภูมิต่ำ ไฟ LED และระดับแบตเตอรี่จะดับลงเมื่ออุณหภูมิต่ำกว่า 20°C (68°F)
- เมื่อยืนสักวะและล้อล้มที่อุณหภูมิต่ำ ไฟ LED และระดับแบตเตอรี่จะดับลงเมื่ออุณหภูมิสูงกว่า 20°C (68°F)
- ความจุของแบตเตอรี่จะลดลงในสักวะและล้อล้มที่อุณหภูมิต่ำจะลดประสิทธิภาพการทำงานและลงของไถรุบบันดับด้วยความระมัดระวัง
- บันดับด้วยความระมัดระวังเป็นพิเศษเมื่อบันทึกปุ่มเปิด/ปิดหนึ่งครั้งที่สูงที่สุดที่อุณหภูมิต่ำ

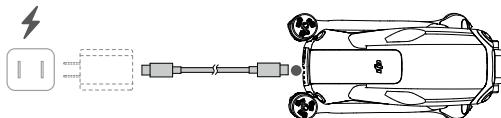
การชาร์จแบตเตอรี่

ชาร์จแบตเตอรี่ด้วยอุปกรณ์ชาร์จที่ปีบของ DJI เช่น อุปกรณ์ชาร์จแบบพกพา DJI Air 3, อะแดปเตอร์ชาร์จไฟ USB-C, ที่ชาร์จแบบพกพา DJI 65W หรือที่ชาร์จ USB Power Delivery อีน ๆ เยี่ยมชมร้านค้าออนไลน์อย่างเป็นทางการของ DJI สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับอุปกรณ์ชาร์จของ DJI อย่างเป็นทางการ

การใช้ที่ชาร์จ

- เชื่อมต่อที่ชาร์จเข้ากับแหล่งจ่ายไฟ AC (100-240V, 50/60 Hz; ใช้สายไฟที่รองรับกับการชาร์จไฟ และใช้อะแดปเตอร์ชาร์จไฟหากจำเป็น)
- เชื่อมต่อไอดริบเข้ากับที่ชาร์จโดยใช้สายชาร์จแบบพกพา โดยที่แบตเตอรี่จะชาร์จได้โดยทันที
- ไฟ LED และระดับแบตเตอรี่จะแสดงระดับของแบตเตอรี่ระหว่างที่กำลังชาร์จ

4. เมื่อไฟ LED บอกระดับตันลง แสดงว่าแบตเตอรี่ชาร์จเต็มแล้ว ถอดอะแดปเตอร์ออก เมื่อแบตเตอรี่ชาร์จเต็มแล้ว



- ⚠️** • ห้ามชาร์จแบตเตอรี่โดยนัวจริงยังกับหัวลังจากเพิงบันเสริจ เนื่องจากอุณหภูมิอาจสูงเกินไป ปล่อยให้แบตเตอรี่เย็นลงน้อยที่อุณหภูมิห้องก่อนจะชาร์จอีกครั้ง
- เครื่องชาร์จจะหยุดชาร์จแบตเตอรี่ เมื่ออุณหภูมิของเซลล์ไฟฟ้าแบตเตอรี่ไม่อยู่ในช่วง 5 ถึง 40° C (41 ถึง 104° F) อุณหภูมิที่เหมาะสมในการชาร์จต้องตั้งแต่ 22 - 28° C (71.6 - 82.4° F)
- ควรชาร์จแบตเตอรี่ให้เต็มอย่างน้อยหนึ่งครั้งทุกสามเดือนเพื่อให้แบตเตอรี่ไม่เสื่อม
- 💡** • ข้อแนะนำให้คายประจุแบตเตอรี่ให้เหลือ 30% หรือต่ำกว่า ก่อนมีการขนส่ง ซึ่งสามารถทำได้โดยการบินโดยบินออกอากาศจรบทรั้งเหลือแบตเตอรี่น้อยกว่า 30%

ตารางด้านล่างแสดงสถานะของไฟ LED และระดับแบตเตอรี่ระหว่างที่กำลังชาร์จ

LED1	LED2	LED3	LED4	ระดับแบตเตอรี่
				0%-50%
				51%-75%
				76%-99%
				100%

การใช้อับสำหรับการชาร์จ

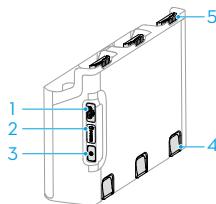


ไปที่ลิงก์ด้านล่างเพื่อดูวิดีโอสอนการใช้งานอับชาร์จแบตเตอรี่ DJI Air 3



<https://s.dji.com/guide65>

อับชาร์จแบตเตอรี่ DJI Air 3 ออกแบบมาเพื่อชาร์จแบตเตอรี่โดยน้ำหนักอัจฉริยะได้สูงสุดสามก้อน หลังจากติดตั้งแบบเตอรี่อัจฉริยะสำหรับเก็บข้อมูลแล้ว อับสำหรับการชาร์จสามารถจ่ายไฟให้ปั๊งอุปกรณ์ภายนอกผ่านพอร์ต USB-C เช่น รีบลอกอนไทรอลหรือไทร์ที่ต่อเข้ากับอุปกรณ์ที่ต้องการชาร์จ ยังสามารถใช้พิงก์เซ็นเซอร์สำหรับการสะบัดพลังงานให้กับอุปกรณ์ที่ต้องการชาร์จ สำหรับการชาร์จแบบเตอรี่ที่ต้องการใช้ไฟฟ้า ให้ต่อไฟฟ้าเข้ากับอับชาร์จและเสียบไฟฟ้าเข้ากับอับชาร์จ

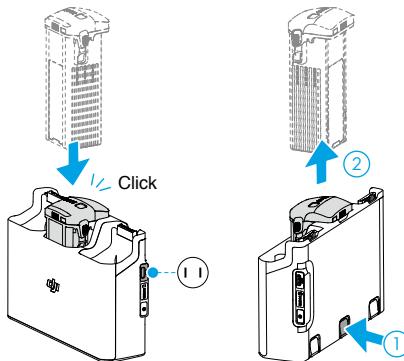


1. ช่องเสียบ USB-C
2. ไฟ LED และสถานะ
3. บุบฟังก์ชัน
4. บุบปลดแบตเตอรี่
5. ช่องแบตเตอรี่

- ⚠️**
- อับสำหรับการชาร์จสามารถใช้ได้กับแบตเตอรี่โดยน้ำหนักอัจฉริยะ BWX233-4241-14.76 เก่าบ้าน อย่าใช้อับสำหรับการชาร์จกับแบตเตอรี่รุ่นอื่น ๆ
 - วางแผนสำหรับการชาร์จบนพื้นผิวที่เรียบและมั่นคงโดยมีกระเบนทางจากอากาศที่ดีเมื่อชาร์จอุปกรณ์ภายนอกหากต้องลังเสบพลังงาน ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์มีสนับสนุนความร้อนที่เหมาะสมเพื่อป้องกันอันตรายจากเพลิงไหม้
 - อย่าลืมผ่อนเข้าสู่โหมดชาร์จแบตเตอรี่ ทำความสะอาดหัวเข้าสู่โหมดด้วยผ้าที่แห้งและสะอาด หากมีฝุ่นเกาสะสมที่สัมภาระให้ลบออก
 - ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ชาร์จแบตเตอรี่ที่มีพลังงานแบตเตอรี่ต่ำกว่า 10% ของกำลังไฟ ให้ใช้เก็บแบตเตอรี่ที่ต้องการชาร์จ อับสำหรับการชาร์จจะต้องตรวจสอบพลังงานแบตเตอรี่โดยอัตโนมัติทุกเจ็ดวน เมื่อแบตเตอรี่ที่มีระดับพลังงาน 0% แบตเตอรี่ที่มีระดับพลังงานสูงจะชาร์จแบตเตอรี่ที่มีระดับพลังงานต่ำกว่าพลังงานเหลือ 5% เพื่อป้องกันการชำรุดชำราญ

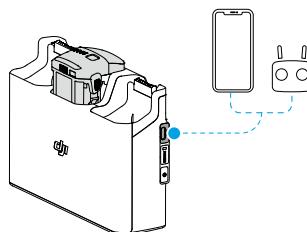
การชาร์จแบตเตอรี่โดยน้ำหนักอัจฉริยะ:

1. ใส่แบตเตอรี่ลงในอับสำหรับการชาร์จจนกว่าจะได้ยินเสียงคลิก
2. เชื่อมต่ออับสำหรับการชาร์จเข้ากับปลั๊กไฟโดยใช้เครื่องชาร์จ แนะนำให้ใช้อะแดปเตอร์ชาร์จไฟ DJI 100W USB-C ของชาร์จแบตเตอรี่โดยน้ำหนักอัจฉริยะที่มีระดับพลังงานสูงสุดก่อน และจากบันจะชาร์จแบตเตอรี่ที่ให้เสียบตามลำดับระดับ พลังงานไฟ LED และสถานะแสดงระดับแบตเตอรี่ระหว่างการชาร์จ ถ้าหัวข้อคำอธิบายไฟ LED และสถานะดำเนินการข้อบัญชีเพิ่มเติมเกี่ยวกับรูปแบบการคำนวณของไฟ LED และสถานะ
3. สามารถกดแบบเตอรี่ที่ต้องการชาร์จได้หลังจากการชาร์จ กดบุบปลดล็อกแบตเตอรี่ค้างไว้เพื่อทดสอบแบตเตอรี่ที่ใช้ออกจากอับชาร์จ



การใช้ชาร์จสำหรับการชาร์จแบตเตอรี่

- ใช้แบตเตอรี่หันด้านหลังไปลงในช่องชาร์จแบตเตอรี่ แล้วบิดฝาปิดช่องชาร์จแบตเตอรี่ให้กระดิ่งดังเสียง 'Click'
- กดปุ่มฟังก์ชัน LED และไฟ LED และสถานะของชาร์จจะเปลี่ยนเป็นสีเขียวในภาคพื้นที่และตัวเครื่อง
- หากต้องการหยอดชาติอุปกรณ์ภายนอก ให้กดอุดอุปกรณ์ภายนอกออกจากช่องสำหรับการชาร์จ



- ⚠️** • หากประจุแบตเตอรี่เหลือต่ำกว่า 7% แบตเตอรี่จะไม่สามารถชาร์จอุปกรณ์ภายนอกได้

กำลังสะสมพลังงาน

- ใช้แบตเตอรี่มากกว่าหนึ่งครั้งในการชาร์จ และกดปุ่มฟังก์ชันค้างไว้จนกว่าไฟ LED สถานะจะเปลี่ยนเป็นสีเขียว ไฟ LED และสถานะของชาร์จจะกระพริบเป็นสีเขียว และประจุจะถ่าย出จากแบตเตอรี่ที่มีระดับพลังงานต่ำที่สุดไปยังแบตเตอรี่ที่มีระดับพลังงานสูงสุด
- หากต้องการหยอดสะสมพลังงาน ให้กดปุ่มฟังก์ชันค้างไว้จนกว่าไฟ LED และสถานะจะเปลี่ยนเป็นสีเหลือง หลังจากหยอดสะสมพลังงาน ให้กดปุ่มฟังก์ชันเพื่อตรวจสอบระดับพลังงานของแบตเตอรี่

- ⚠** • การสะสมพลังงานจะหยุดโดยอัตโนมัติในสถานการณ์ต่อไปนี้:
- แบบเตอเร่ที่รับพลังงานไฟด้วยจุดเดียว หรือพลังงานของแบบเตอเร่ขาออกเหลือต่ำกว่า 5%
 - ที่ชาร์จหรืออุปกรณ์ภายในบอดก์ต่อคิบบ์สำหรับการชาร์จหรือแบบเตอเร่ดี ๆ ถูกใส่หรือดึงออกจากบอดก์ชาร์จในระหว่างการสะสมพลังงาน
 - การสะสมของพลังงานหยุดลงนานกว่า 15 นาทีเนื่องจากอุณหภูมิแบบเตอเร่ผิดปกติ
- หลังจากสะสมพลังงานแล้ว ให้ชาร์จแบบเตอเร่ที่มีระดับพลังงานต่ำสุดโดยเร็วที่สุดเพื่อหลีกเลี่ยงการคาดประจุ

คำอธิบายไฟแสดงสถานะ LED

รูปแบบการะพรับ	รายละเอียด
	สีเหลืองค้าง ขับสำหรับการชาร์จว่างอยู่
	กำลังชาร์จแบบเตอเร่หรือสะสมพลังงาน
	แบบเตอเร่ที่งดหมายเติมแล้วหรือกำลังจ่ายไฟให้กับอุปกรณ์ภายในบอดก์
	อุณหภูมิของแบบเตอเร่ต่ำสุดโดยเร็วที่สุดเกินไป (ไม่จำเป็นต้องดำเนินการเพิ่มเติม)
	แหล่งจ่ายไฟมีข้อผิดพลาดหรือแบบเตอเร่นี้ข้อผิดพลาด (กดและไส้เด้งต่ออีกครั้งหรือกดปุ่มล็อกและเสียบกีบชาร์จใหม่)

กลไกการป้องกันแบบเตอเร่

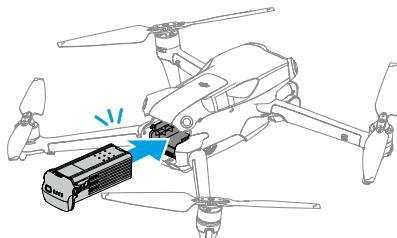
ไฟ LED และระดับแบบเตอเร่สามารถแสดงการแจ้งเตือนเพื่อป้องกันแบบเตอเร่จากสภาพในการชาร์จที่ผิดปกติได้

กลไกการป้องกันแบบเตอเร่					Status (สถานะ)
LED1	LED2	LED3	LED4	รูปแบบการะพรับ	
				LED2 กะพรับสองครั้งต่อวินาที	ตรวจพบกระแสไฟเกิน
				LED2 กะพรับสามครั้งต่อวินาที	ตรวจพบการลัดวงจร
				LED3 กะพรับสองครั้งต่อวินาที	ตรวจพบการชาร์จมากเกินไป
				LED3 กะพรับสามครั้งต่อวินาที	ตรวจพบไฟเกินที่จะแตกต่อ
				LED4 กะพรับสองครั้งต่อวินาที	อุณหภูมิในการชาร์จสูงไป
				LED4 กะพรับสามครั้งต่อวินาที	อุณหภูมิในการชาร์จสูงไป

ถ้ากลไกการป้องกันแบบเตอเร่ทำงาน การจะชาร์จให้กับเครื่องจำเป็นต้องกดแบบเตอเร่เพื่อตัดการทำงาน ยกเว้น
จากบันคับค่อนลี่เสียบใหม่อีกครั้ง หากอุณหภูมิในการชาร์จผิดปกติ รอให้อุณหภูมิกลับสู่ระดับปกติเสียก่อน แบบเตอเร่จะชาร์จต่อโดยอัตโนมัติใหม่เมื่อจำเป็นต้องกดปุ่มล็อกและเสียบกีบชาร์จอีกครั้ง

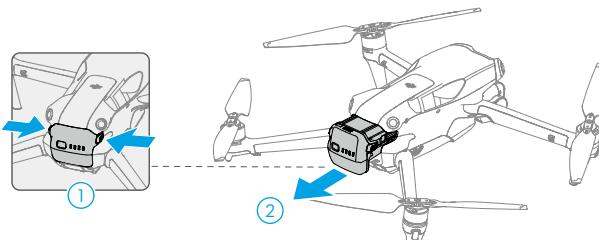
การใส่แบตเตอรี่อัจฉริยะ:

ให้แบตเตอรี่อัจฉริยะลงไปในช่องเสียบแบตเตอรี่ของโดรน ตรวจสอบให้แน่ใจว่าใส่แบตเตอรี่ลงสุดพร้อมกับมีเสียงคลิกซึ่งบ่งชี้ว่าหัวสายรัดแบตเตอรี่ยังคงแนบสนิทแล้ว



การถอนแบตเตอรี่อัจฉริยะ:

กดปลดล็อกตัวล็อกตรงส่วนด้านข้างของแบตเตอรี่ เพื่อถอนออกจากช่องใส่

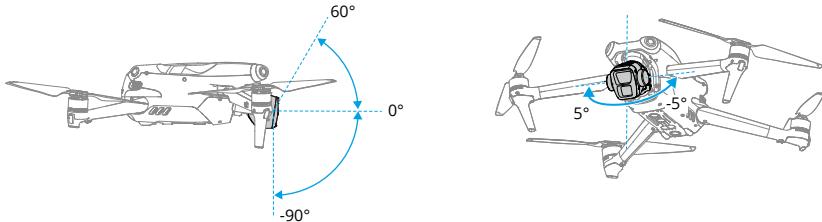


- ห้ามใส่หรือถอนแบตเตอรี่ในขณะที่โดรนเปิดอยู่
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าแบตเตอรี่ได้รับการติดตั้งอย่างแนบหนา

กิมบอลและกล้อง

ลักษณะของกิมบอล

กิมบอล 3 แกน ทำให้หักล้องมีความนิ่ง ทำให้คุณได้ภาพที่ชัดและนิ่ง และวัดได้ถูกต้องที่ความเร็วในการบินสูง กิมบอลมีขอบเขตการควบคุมการก้มเงย -90° ถึง +60° และมีขอบเขตการควบคุมการแพน -5° ถึง +5°



ใช้วัสดุปรับกิมบอลเบรนิกคอลน์ไทรอลเพื่อควบคุมการก้มเงยของกิมบอล หรืออีกทางหนึ่งคือทำผ้าบุบของหักล้องใน DJI Fly กดหน้าจอค้างไว้จะกระตุ้นแกะปรับกิมบอลปรากฏขึ้น หากแคบขึ้นหรือลงเพื่อควบคุมการก้มเงย และหากไปทางซ้ายหรือขวาเพื่อควบคุมการหัน

ใหม่ดการใช้งานกิมบอล

มีใหม่ดการใช้งานกิมบอลอยู่สองแบบ เปเลี่ยนใหม่ดการใช้งานที่แตกต่างกันด้วย DJI Fly

ใหม่ดติดตาม: บุบอี้ยังของกิมบอลจะคงที่เมื่อเก็บกับระบบแบเวย ผู้ใช้งานารถปรับความอี้ยงของกิมบอลได้ใหม่ดเนื้าทางสำหรับการถ่ายภาพเพิ่ง

ใหม่ FPV: เมื่อโตรนกำลังบินไปป้าหงหน่า กิมบอลจะปรับไปตามการเคลื่อนที่ของโตรนเพื่อบันประบกการบันแบบบุบของบุคคลก็หนึ่ง

- ⚠ ห้ามแตะหรือเคาะกิมบอลหลังจากที่โตรนเปิดเครื่องแล้ว กรุณาขึ้นบันจากพื้นที่ไม่ใช่และรับเรียบเพื่อป้องกับกิมบอลในช่วงขึ้นบิน
- หลังจากติดตั้งเลนส์บุบกว้างแล้ว ตรวจสอบให้แน่ใจว่ากิมบอลอยู่ในแนวตั้งและเสื่อมไปป้าหงหน่าก่อนทำการบินขึ้น เพื่อให้โตรนสามารถติดต่อสื่อสารได้อย่างถูกต้อง กิมบอลจะอี้ยนในแนวตั้งเมื่อเปิดใช้งานโตรน หากบุบของบุคคลก็หนึ่งให้ใช้รีโมทคอนโทรลหรือ DJI Fly ดังนี้:
 - แตะ Recenter Gimbal ในหน้า Settings > Control ของ DJI Fly
 - กดปุ่ม Fn (DJI RC-N2) หรือปุ่ม C1 (DJI RC 2) ที่ปรับแต่งได้บนรีโมทคอนโทรล พังก์ชันค่าเริ่มต้นสำหรับการติดตั้งเลนส์บุบให้กับกิมบอลอยู่ตรงศูนย์กลางหรืออี้ยงกิมบอลลงมาตัวเอง ซึ่งสามารถปรับแต่งได้
- พังก์ชัน Pano และ Asteroid จะไม่สามารถใช้งานได้หลังจากติดตั้งเลนส์บุบกว้างแล้ว
- ความแม่นยำของกิมบอลอาจเสียหายได้จากการชนหรือกระแทก ซึ่งอาจทำให้กิมบอลทำงานผิดปกติ
- อย่าใช้ผู้บุคคลกิมบอลจราจรทางบุบกับบุบ โดยเฉพาะอย่างยิ่งอย่าใช้หัวเข้าไปในบุบอเตอร์ของกิมบอล
- บุบเตอร์กิมบอลอาจเข้าสู่โหมดป้องกันตัวเอง หากบุบตุกอันก็ติดหัวกิมบอล เมื่อโตรนบุบพื้นที่ไม่สม่ำเสมอหรือบุบเพิ่มใหญ่ หรือหากกิมบอลเจอกับแรงกระแทกด้านบนหรือด้านล่างแรง เช่น การชน
- ห้ามกระแทกกิมบอลหลังจากที่เปิดโตรนแล้ว
- ห้ามเพิ่มน้ำหัวบุบให้กับกิมบอลอ่อนแอหรือเสียหายได้จากการติดตั้งอุปกรณ์เสริมของแท้ เนื่องจากอาจทำให้กิมบอลทำงานผิดปกติหรือเสียหาย
- ลดตัวครอปกิมบอลออกก่อนจะเปิดเครื่องโตรน ใช้ตัวป้องกันกิมบอลเมื่อไม่ได้ใช้งาน

- การบันทึกภาพในสภาวะหมอกหนาหรือเมฆครึ่งอาจทำให้เก็บบล็อกเปียก ซึ่งทำให้เก็บบล็อกใช้การไม่ได้ชั่วคราว เมื่อเก็บบล็อกแห้งแล้ว กิมบล็อกจะกลับสู่สภาวะปกติ

คุณลักษณะของกล้อง

DJI Air 3 มีระบบกล้องคู่ซึ่งประกอบด้วยกล้องบันทึกว่างและกล้องเทเลซูมระยะกลาง เมฆะสำหรับการถ่ายภาพในสถานการณ์ต่าง ๆ

กล้องบันทึกว่างมีเซ็นเซอร์ CMOS ขนาด 1/1.3 นิ้ว พร้อมพิกเซลที่ถ่ายได้ 48MP ด้วยรูรับแสง f/1.7 และถ่ายวิดีโอฟูลเฟรมค่าเก็บเวลา 24 บบ. กล้องบันทึกว่างจึงสามารถถ่ายภาพได้ตั้งแต่ 1 ม. ถึงระยะอันบันต์ สามารถถ่ายวิดีโอ 4K 60fps และถ่ายภาพ 48MP และรองรับการซูมสูงสุด 3 เท่า

กล้องเทเลซูมระยะกลางมีเซ็นเซอร์ CMOS ขนาด 1/1.3 นิ้ว พร้อมพิกเซลที่ถ่ายได้ 48MP กล้องเทเลซูมระยะกลางสามารถถ่ายภาพได้ตั้งแต่ตระหง่าน 3 ม. ถึงระยะอันบันต์ และสามารถถ่ายวิดีโอ 4K 60fps และภาพถ่าย 48MP ได้ด้วยรูรับแสง f/2.8 และถ่ายวิดีโอฟูลเฟรมค่าเก็บเวลา 70 บบ. นอกจากนี้ ยังรองรับการซูมสูงสุด 9 เท่า

- ⚠️**
- อย่าให้เก็บกล้องของคุณในสภาพแวดล้อมที่มีความร้อนสูง เช่น การแสดงบนเวที หรือห้องล็อกอินไปที่แหล่งพลังงานที่มีความร้อนสูง เช่น ดวงอาทิตย์ในวันที่อากาศ炎热潮湿 เพื่อหลีกเลี่ยงไม่ให้เซ็นเซอร์ได้รับความเสียหาย
 - ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุณหภูมิและความชื้นเหมาะสมสำหรับกล้องในระหว่างการใช้งานและในการเก็บรักษา
 - ใช้น้ำยาทำความสะอาดสำหรับกล้อง เพื่อทำความสะอาดร้อนเพิ่มขึ้นอาจทำให้อุปกรณ์เสียหายหรือคุณภาพภาพที่ไม่ดี
 - ห้ามปิดกันธุรกิจหากอากาศที่ถ่ายภาพมีความร้อนเพิ่มขึ้นอาจทำให้อุปกรณ์เสียหายและผู้ใช้บาดเจ็บได้
 - กล้องอาจไฟฟ้าสถิตต้องในสถานการณ์ต่อไปนี้:
 - การถ่ายภาพวิดีโอเมื่อตั้งใจจากระยะไกล
 - การถ่ายภาพวิดีโอที่มีรูปแบบและพื้นผิวที่ดูช้ากัน หรือวิดีโอที่ไม่มีรูปแบบหรือพื้นผิวที่ชัดเจน
 - การถ่ายภาพวิดีโอที่บันทึกวิดีโอสีก่อนและก่อน (เช่น ไฟถนนและรถจักร)
 - การถ่ายภาพวิดีโอที่มีแสงกระพริบ
 - การถ่ายภาพวิดีโอที่เคลื่อนไหวเร็ว
 - เมื่อโตรน/กิมบล็อกเคลื่อนที่อย่างรวดเร็ว
 - การถ่ายภาพวิดีโอที่มีระยะห่างต่างกันในระยะไฟฟ้าสถิต

การจัดเก็บและการส่งออกภาพถ่ายและวิดีโอ

การจัดเก็บภาพภาพและวิดีโอ

DJI Air 3 มีพื้นที่จัดเก็บในตัว 8 GB และรองรับการใช้การ์ด microSD เพื่อจัดเก็บภาพถ่ายและวิดีโอของคุณ ฉะนั้น ให้ใช้การ์ด microSD แบบ SDXC หรือ UHS-I เพื่อให้การอ่านเขียนบล็อกและการบันทึกเขียนบล็อกได้รวดเร็ว ซึ่งเป็นสิ่งจำเป็นสำหรับบันทึกวิดีโอความละเอียดสูง โปรดตระหนักร่วมกับการซื้อขายบล็อกเพิ่มเติบโต ที่มีค่าการ์ด microSD ที่แพงกว่า

การส่งออกภาพถ่ายและวิดีโอ

- ใช้ QuickTransfer เพื่อส่งออกคลิปที่ถ่ายมาไปยังอุปกรณ์เคลื่อนที่
- เชื่อมต่อโทรศัพท์โดยใช้สายชาร์จบล็อก ส่งออกคลิปที่ถ่ายมาจากพื้นที่จัดเก็บบันทึกเขียนบล็อกในตัวโทรศัพท์ในกรณีการ์ด microSD ที่ติดตั้งไว้บนโทรศัพท์ไม่สามารถเปิดเครื่องโทรศัพท์ในระหว่างกระบวนการส่งออก
- นำการ์ด microSD ออกจากโทรศัพท์และเสียบเข้ากับเครื่องอ่านการ์ด และส่งออกคลิปที่ถ่ายมาในโทรศัพท์ microSD ผ่านเครื่องอ่านการ์ด

- ⚠**
- ห้ามถอนการ์ด microSD ออกจากโดรนขณะถ่ายภาพหรือวิดีโอ เมื่อปั้น การ์ด microSD อาจเสียหายได้
 - เพิ่อให้แน่ใจถึงความเสถียรของระบบกล้อง การบันทึกวิดีโอไว้ต่อ 30 นาที
 - ตรวจสอบการตั้งค่าล้องก่อนใช้งานเพิ่อให้แน่ใจว่าได้ตั้งค่าไว้อย่างถูกต้องแล้ว
 - ก่อนถ่ายภาพหรือวิดีโอสำคัญ กรุณากดสอบถ่ายภาพสองสามภาพเพื่อทดสอบว่ากล้องทำงานได้ถูกต้อง
 - ตรวจสอบให้แน่ใจว่าปิดโตรนอย่างถูกต้อง ไม่ เช่นนั้น พาราบีเตอร์กกล้องจะไฟตัวรับการบันทึกไว้ และวิดีโอกล้องบันทึกไว้เวลาถ่ายทำได้

QuickTransfer

DJI Air 3 สามารถเชื่อมต่อโดยตรงกับอุปกรณ์เคลื่อนที่ผ่าน Wi-Fi กำลังใช้สามารถถ่ายภาพได้โดยตรงโดยไม่ต้องใช้โทรศัพท์หรือแท็บเล็ต ผู้ใช้ยังได้เพลิดเพลินกับการถ่ายภาพโดยไม่หลุดรั้วเดริวและสะดวกสบายยิ่งขึ้นด้วยวิธีการส่งข้อมูลสูงสุดถึง 30 MB/s

การใช้งาน

วิธีที่ 1: เมื่ออุปกรณ์เคลื่อนที่ไม่ได้เชื่อมต่อ กับไร้สายบนโดรน

- เปิดเครื่องและรอจนกว่าการกดสอบบันทึกจังหวะของโตรนจะเสร็จสมบูรณ์
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเปิดซิงบลูทูธและ Wi-Fi ในอุปกรณ์เคลื่อนที่แล้ว เปิดแอป DJI Fly และข้อความแจ้งจะปรากฏขึ้นเพื่อเชื่อมต่อ กับโดรน
- แตะเชื่อมต่อ เมื่อเชื่อมต่อสำเร็จ จะสามารถถ่ายถึงและดาวน์โหลดไฟล์จากโตรนได้ด้วยความเร็วสูง เมื่อเชื่อมต่อ กับไฟล์เคลื่อนที่ กับโตรนเป็นครั้งแรก ให้กดปุ่มเปิดปิดบนโตรนค้างไว้เป็นเวลาสองวินาทีเพื่อเขียนยืน

วิธีที่ 2: เมื่ออุปกรณ์เคลื่อนที่เชื่อมต่อ กับไร้สายบนโดรน

- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าโตรนเชื่อมต่อ กับอุปกรณ์เคลื่อนที่ผ่านไร้สายบนโดรนและอุปกรณ์
- เปิดซิงบลูทูธและ Wi-Fi บนอุปกรณ์เคลื่อนที่
- เปิด DJI Fly เข้าสู่การเล่นข้อความ และแตะ กับบุฟเวบ เพื่อเข้าสู่ไฟล์ที่โตรน เพื่อดาวน์โหลดด้วยความเร็วสูง

- ⚠** • DJI RC 2 ไม่รองรับ QuickTransfer

- อัตราการถ่ายภาพโดยไม่หลุดสูงสุดสามารถถ่ายได้เฉพาะในประเทศและภูมิภาคที่กฎหมายและข้อบังคับบุญญาติให้ใช้ความถี่ 5.8 GHz เมื่อใช้อุปกรณ์ที่รองรับย่านความถี่ 5.8 GHz และการเชื่อมต่อ Wi-Fi และในสภาพแวดล้อมที่ไม่มีสัญญาณรบกวนหรือสิ่งกีดขวาง หากตามข้อบังคับห้ามถ่ายถึง 100 เมตร ให้ใช้ย่านความถี่ 5.8 GHz หรืออุปกรณ์เคลื่อนที่ที่รองรับความถี่ 2.4 GHz และอัตราการถ่ายภาพโดยไม่หลุดลงเป็น 6 MB/s
- ก่อนจะใช้ QuickTransfer ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้เปิดใช้งาน Bluetoot, Wi-Fi และบริการระบุตำแหน่งบนโตรนไฟล์เคลื่อนที่แล้ว
- เมื่อใช้ QuickTransfer ไม่จำเป็นต้องป้อนรหัสผ่าน Wi-Fi ในหน้าการตั้งค่าของโตรนไฟล์เคลื่อนที่เพื่อเชื่อมต่อ เปิดแอป DJI Fly และข้อความแจ้งจะประ aggi ขึ้นเพื่อเชื่อมต่อ กับโตรน
- ใช้ QuickTransfer ในสภาพแวดล้อมที่ไม่มีสิ่งกีดขวางโดยไม่มีสัญญาณรบกวนและอยู่ห่างจากแหล่งไฟฟ้า

รีโมทคอนโทรล

ส่วนนี้อธิบายถึงคุณลักษณะของรีโมทคอนโทรล รวมถึงคำแนะนำสำหรับการควบคุมโดรนและกล้อง

รีโมทคอนโทรล

DJI RC 2

รีโมทคอนโทรล DJI RC 2 จะมีการส่งสัญญาณวิดีโอ O4 เมื่อใช้กับ DJI Air 3 และทำงานที่ย่านความถี่ 2.4 GHz, 5.8 GHz และ 5.1 GHz สามารถเลือกช่องของการส่งสัญญาณที่ต้องการได้โดยอัตโนมัติและสามารถส่งข้อมูลของสุดยอด 1080p 60fps HD จากโดรนไปยังรีโมทคอนโทรลได้ในระยะสูงสุด 20 กม. (12.4 ไมล์) (สอดคล้องตามมาตรฐาน FCC และวัดในพื้นที่ที่ได้ลงกล้องโดยไม่มีสัญญาณบอร์ดควบคุม) มาพร้อมหน้าจอสัมผัสขนาด 5.5 นิ้ว (ความละเอียด 1920×1080 พิกเซล) และการควบคุมที่หลอกหลอนอย่างง่ายดาย DJI RC 2 ช่วยให้ผู้ใช้สามารถควบคุมโดรนและเปลี่ยนการตั้งค่าได้เร็วๆ ภายในเดียว ไม่ต้องเสียเวลาตั้งค่าต่อ DJI RC 2 มาพร้อมกับฟังก์ชันอื่นๆ มากหลาย เช่น GNSS ในตัว (GPS+Galileo+BeiDou), การเชื่อมต่อ Bluetooth และ Wi-Fi

รีโมทคอนโทรลมีค่านิยมควบคุมแบบกดอ่อนๆ ได้ สำหรับในตัว ที่จัดเก็บข้อมูลภายใน 32GB และรองรับการใช้การ์ด microSD หากมีความต้องการที่จะเพิ่มความจุเพิ่มเติม

แบตเตอรี่รับน้ำหนัก 6200mAh 22.32Wh ทำให้สามารถใช้งานรีโมทคอนโทรลได้นานสูงสุดสามชั่วโมง

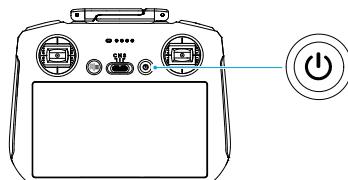
- ⚠️** • สามารถใช้ย่านความถี่ 5.1 GHz ได้เฉพาะในประเทศไทยและภูมิภาคที่กฎหมายและระเบียบข้อบังคับในท้องถิ่นอนุญาต

การใช้งาน

การเปิด/ปิดเครื่อง

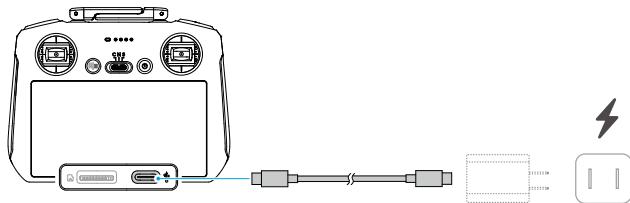
กดปุ่มเปิดปิดหนึ่งครั้งเพื่อตรวจสอบระบบและปีจุบัน

กดหนึ่งครั้งและกดค้างอีกครั้งเพื่อเปิดหรือปิดรีโมทคอนโทรล



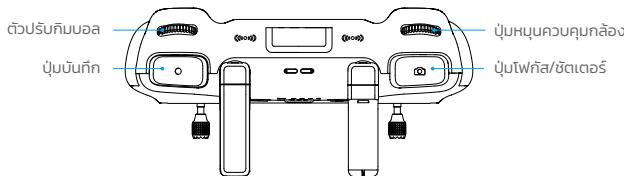
การชาร์จแบตเตอรี่

เชื่อมต่อที่ชาร์จบ้ากับพอร์ต USB-C บนรีโมทคอนโทรล การชาร์จรีโมทคอนโทรลให้เต็มจะใช้เวลาประมาณ 1 ชั่วโมง 30 นาที (ดูยี่ห้อชาร์จ USB 9V/3A)



การควบคุมกิมบอลและกล้อง

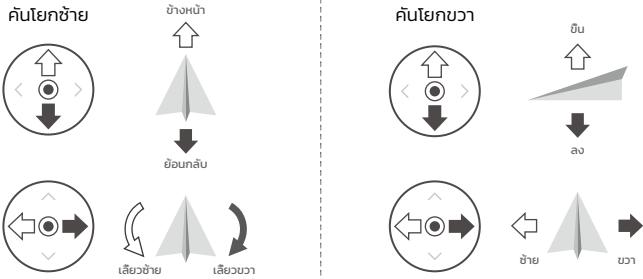
- ปุ่มไฟกัล/ชัตเตอร์:** กดลงหรือขึ้นเพื่อไฟกัลสัตโนมัติและกดลงจนสุดเพื่อถ่ายภาพ
- ปุ่มบันทึก:** กดหนึ่งครั้งเพื่อเริ่บหรือหยุดการบันทึก
- แป้นเบนควบคุมกล้อง:** ใช้เพื่อปรับการซูปโดยคำเริ่มต้น พังก์ชันการหมุนสามารถตั้งค่าเพื่อปรับทางขวาไฟกัล, EV, รับแสง, ความไวชัตเตอร์ และ ISO ได้
- ตัวปรับกิมบอล:** ควบคุมการก้มเงยของกิมบอล



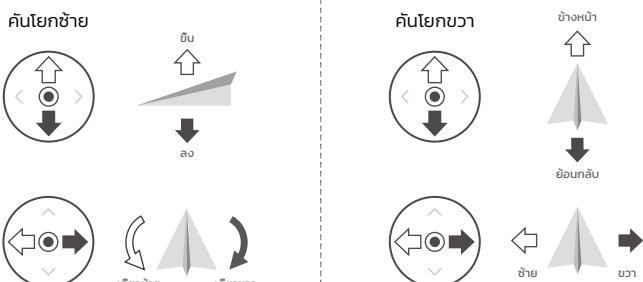
การควบคุมโดรน

โดรนดูก้าวตั้งไปrogrammeแล้วสามารถให้มีการบิน (โดรน 1, โดรน 2 และ โดรน 3) ซึ่งพร้อมใช้งานและมีให้มีการบินต่อไปได้เช่นเดียวกับ DJI Fly

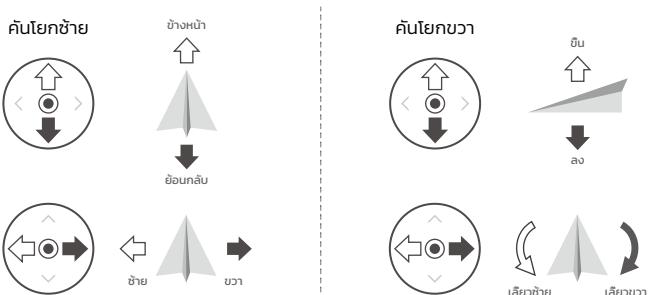
โดรน 1



โดรน 2

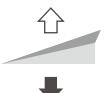


โดรน 3



โดรนดูก้าวบุกที่เป็นค่าเริ่มต้นของรีโมทคอนโทรลคือ โดรน 2 ในคู่มือนี้ จะใช้โดรน 2 เป็นตัวอย่างเพื่อแสดงวิธีการใช้คันบังคับ

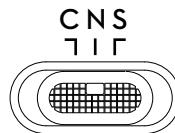
- ตำแหน่งกางกลางของคันโยก: คันบังคับคันบังคับตรงกลาง
- การยืดหักคันบังคับ: ดันคันบังคับคันบังคับออกจากตำแหน่งกางกลาง

รีโมทคอนโทรล (ใหม่ 2)	โหมด	หมายเหตุ
		<p>คันโยกการบินขึ้น/ลงแบบเดี่ยว: บังคับคันโยกชี้ไปข้างหน้าลงเพื่อเปลี่ยนแปลงระดับความสูงของโดรน</p> <ul style="list-style-type: none"> ผลักคันโยกขึ้นเพื่อเพิ่มระดับความสูง ดันคันโยกลงเพื่อลดระดับ ถ้าคันโยกอยู่ตรงกลาง โดรนจะล็อกอยู่กับที่ ยิ่งคันโยกถูกดันออกไปทางศูนย์กลางมากเท่าไร โดรนก็จะปล่อยระดับความสูงได้เร็วขึ้นเท่านั้น <p>ใช้คันโยกตัวบนช่วยเพื่อลงจอด เมื่อบินอตอร์หับบุนด้วยความเร็วลงมา เผด็จคันโยกอย่างทันทีก็ปิดหรือไฟคาดคิด</p>
		<p>คันโยกการหันไปทางซ้าย/ขวา (Yaw): บังคับคันโยกชี้ไปทางซ้ายหรือขวาเพื่อควบคุมกิจกรรมทางของโดรน</p> <ul style="list-style-type: none"> ผลักคันโยกไปทางซ้ายเพื่อหันไปทางซ้าย ให้หันไปทางขวาเพื่อหันไปทางขวา ถ้าคันโยกอยู่ตรงกลาง โดรนจะล็อกอยู่กับที่ ยิ่งผลักคันโยกออกไปทางซ้ายมากเท่าไร โดรนก็จะหันไปทางซ้ายเร็วขึ้นเท่านั้น
		<p>คันโยกการเดินหน้า/ถอยหลัง (Pitch): บังคับคันโยกทางขวาขึ้นและลงเพื่อเปลี่ยนบุบบัน-เบยของโดรน</p> <ul style="list-style-type: none"> ผลักคันโยกขึ้นเพื่อบินไปข้างหน้า หรือผลักลงเพื่อบินถอยหลัง ถ้าคันโยกอยู่ตรงกลาง โดรนจะล็อกอยู่กับที่ ยิ่งผลักคันโยกออกไปทางซ้ายมากเท่าไร โดรนก็จะเคลื่อนที่เร็วขึ้นเท่านั้น
		<p>คันโยกการเอียงไปทางซ้าย/ขวา (Roll): การบังคับคันโยกทางขวาไปทางซ้ายหรือทางขวาจะเปลี่ยนการเอียงซ้าย-ขวาของโดรน</p> <ul style="list-style-type: none"> ผลักคันโยกไปทางซ้ายเพื่อบินไปทางซ้าย และผลักไปทางขวาเพื่อบินไปทางขวา ถ้าคันโยกอยู่ตรงกลาง โดรนจะล็อกอยู่กับที่ ยิ่งผลักคันโยกออกไปทางซ้ายมากเท่าไร โดรนก็จะเคลื่อนที่เร็วขึ้นเท่านั้น

เปลี่ยนโหมดการบัน

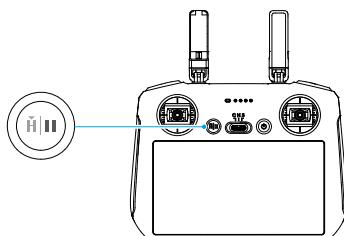
เลื่อนสวิตซ์เพื่อเลือกโหมดการบันที่ต้องการ

ตำแหน่ง	โหมดการบัน
S	โหมด Sport
N	โหมด Normal
C	โหมด Cine



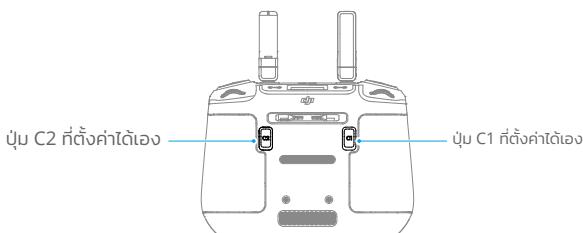
ปุ่ม Flight Pause (หยุดบันชั่วคราว)/RTH (กลับจุดขึ้นบัน)

กดหนึ่งครั้งเพื่อกำให้โดรนเบรกและบันอยู่กับที่ กดปุ่มต่างๆ บันกระหึ่มในกรณีไม่สามารถกลับสู่จุดเดิมได้ หรือเมื่อถูกตัดไฟฟ้า กดปุ่มนี้อีกครั้งเพื่อยกเลิกคำสั่ง RTH และกลับไปควบคุมโดยอิสระ



ปุ่มที่ตั้งค่าได้เอง

ใช้ในการตั้งค่าใน DJI Fly และเลือก Control เพื่อกำหนดค่าการทำงานของปุ่ม C1 และ C2 ที่ตั้งค่าได้อิสระนี้



ไฟ LED รีโมทคอนโทรล

ไฟ LED แสดงสถานะ:

รูปแบบการกะพริบ	รายละเอียด
	สีแดงค้าง
	สีแดงกะพริบ
	สีเขียวค้าง
	สีน้ำเงินกะพริบ
	สีเหลืองค้าง
	สีน้ำเงินค้าง
	สีเหลืองกะพริบ
	สีไซอันกะพริบ

ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่:

รูปแบบการกะพริบ				ระดับแบตเตอรี่
				76%-100%
				51%-75%
				26%-50%
				0%-25%

การเตือนจากรีโมทคอนโทรล

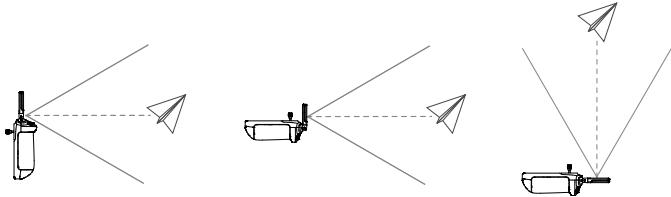
รีโมทคอนโทรลจะส่องเบื้องบนเมื่อบังคับพลดเวลาหรือดำเนินการ ให้ความสนใจเมื่อข้อความเตือนปรากฏขึ้นบนจอแสดงผล หรืออิน DJI Fly เลื่อนลงจากล้านบนของหน้าจอและเลือก Mute (ปิดเสียง) เพื่อปิดใช้งานการแจ้งเตือนกั้งหมด หรือเลื่อนແกประสงค์ดับเสียงไปที่ 0 เพื่อปิดใช้งานการแจ้งเตือนบางอย่าง

รีโมทคอนโทรลส่งเสียงเตือนระหว่าง RTTH ไม่สามารถยกเลิกการแจ้งเตือนได้ รีโมทคอนโทรลส่งเสียงเตือนเมื่อระดับแบตเตอรี่ของรีโมทคอนโทรลมีระดับต่ำ (6% - 10%) สามารถปิดการเตือนระดับแบตเตอรี่อ่อนได้ด้วยการกดปุ่มปิดปุ่ม การแจ้งเตือนจะหายไปเมื่อระดับแบตเตอร์วิชั่นต่ำกว่า 5% นั้นไม่สามารถยกเลิกได้

Optimal Transmission Zone (บริเวณการส่งสัญญาณที่เหมาะสม)

สัญญาณระหว่างโดรนกับรีโมทคอนโทรลจะดีที่สุด เมื่อเสาสัญญาณอยู่ในทำหมาบรรจุสอดคล้องกับโดรนตามภาพด้านล่าง

ระยะการส่งสัญญาณที่เหมาะสมคือเมื่อเสาอากาศหันเข้าหาโดรนและบุรุษระหว่างเสาอากาศกับด้านหลังของรีโมทคอนโทรลคือ 180° หรือ 270°



- ⚠️** • ห้ามใช้อุปกรณ์ใดสายอื่นที่ทำงานด้วยความถี่เดียวกับรีโมทคอนโทรล
รีโมทคอนโทรลจะมีสัญญาณรบกวน
- ข้อความเตือนจะแสดงใน DJI Fly หากสัญญาณการส่งอ่อนในระหว่างการบิน ปรับเสาวากรถเพื่อให้แฟลจว่า
โดรนอยู่ในระหว่างการส่งสัญญาณที่เหมาะสม
- มือบันทึก

การเชื่อมต่อ กับ รีโมทคอนโทรล

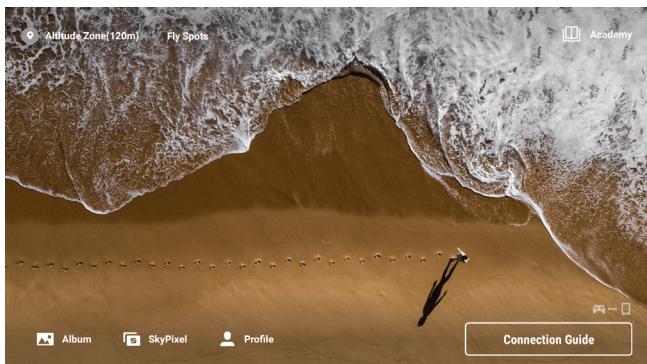
รีโมทคอนโทรลเชื่อมต่อ กับ โดรน เเล้ว เป็นช่องที่ควบคุม กับ แบบคอมโบที่ หรือ สามารถบันทึก ต่อ กับ โดรน หลังจากเปิดใช้งาน

1. เปิดเครื่องโดรนและรีโมทคอนโทรล
2. เปิดแอป DJI Fly
3. ในหน้าจอจัดการ แตะ **●●●** แล้วเลือก Control (ควบคุม) จากนั้น Re-pair to Aircraft (จับคู่โดรนเดิมครั้ง)
- ในระหว่างที่ทำการเชื่อมต่อ ไฟ LED และสถานะของรีโมทคอนโทรลจะกะพริบเป็นสีน้ำเงินและรีโมทคอนโทรล:
ส่องเสียงบีบ
4. กดปุ่มเปิดปิดที่โดรนค้างไว้บนคัวส์เซนเซอร์ โดรนจะส่องเสียงบีบส่องครั้งหลังจากส่องเสียงบีบสัก 1 ไฟ LED
จะดับเบตเตอร์ร่องว่า กะพริบตามลักษณะพื้นที่และแสดงว่าพร้อมที่จะเชื่อมต่อแล้ว รีโมทคอนโทรลจะส่องเสียงบีบส่องครั้ง
และไฟ LED และสถานะจะเปลี่ยนเป็นสีเขียวที่บีบเพื่อแสดงว่าทำการเชื่อมต่อสำเร็จ

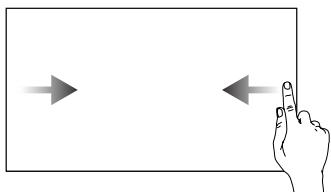
- 💡** • ตรวจสอบให้แฟลจว่ารีโมทคอนโทรลอยู่ในระยะ: 0.5 เมตรของโดรนในระหว่างการเชื่อมต่อ
- รีโมทคอนโทรลจะยกเลิกการเชื่อมต่อ กับ โดรน อัตโนมัติ ถ้ารีโมทคอนโทรลใหม่ทำการเชื่อมต่อ กับ โดรน ล่าเดียว กับ กัน
 - ปิด Bluetooth และ Wi-Fi เพื่อการส่งสัญญาณวิดีโอที่ดีที่สุด
- ⚠️** • ชาติรีโมทคอนโทรลให้เต็มก่อนการบันทึกครั้ง รีโมทคอนโทรลจะส่องเสียงเตือน เมื่อแบตเตอรี่อ่อน
- ถ้ารีโมทคอนโทรลเปิดอยู่และไม่ได้ใช้งานนานมาก จะมีเสียงเตือน หลังจาก 6 นาที รีโมทคอนโทรลจะปิดเองโดย อัตโนมัติ ขึ้นกับบุคคลที่ต้องการ กำหนดเวลาให้ได้เพื่อยกเลิกการแจ้งเตือน
 - ชาติจะแบตเตอรี่ให้เต็มอย่างน้อยหนึ่งครั้งทุกสามเดือนเพื่อให้แบตเตอรี่ไม่เสื่อม
 - ห้ามใช้โดรน หากสภาพแสงสว่างเกินไปหรือมีแสงเกินไปในการใช้รีโมทคอนโทรลเพื่อตรวจสอบการบิน ผู้ใช้มีหน้าที่รับผิดชอบในการปรับความสว่างของจอแสดงผลให้ถูกต้องและจะต้องระมัดระวังไม่ให้แสงแฉดส่องตระหง่านที่หัวใจในระหว่างการบิน

การใช้งานหน้าจอสัมผัส

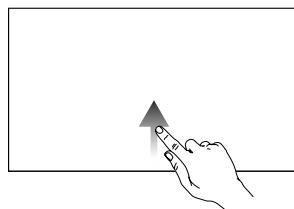
หน้าหลัก



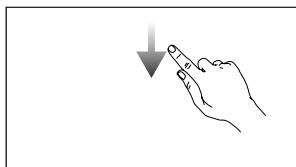
การใช้งาน



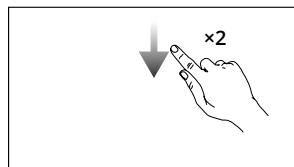
เลื่อนจากซ้ายหรือขวาไปตรงกลาง
ของหน้าจอเพื่อกลับไปยังหน้าจอ ก่อ
อบหน้า



เลื่อนขึ้นจากด้านล่างของหน้าจอเพื่อ^ก
กลับไปที่หน้า DJI Fly



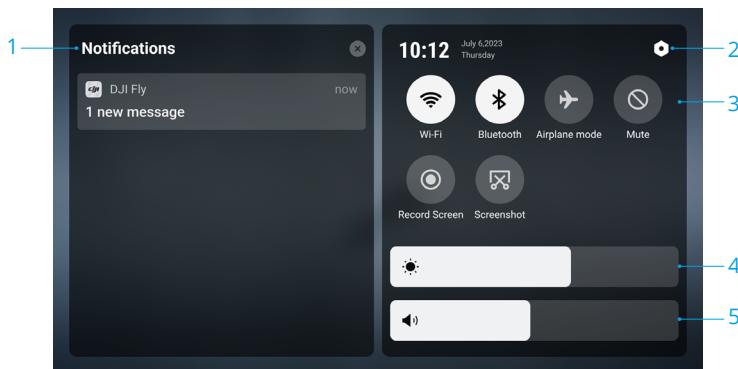
เลื่อนลงมาจากด้านบนของหน้าจอ
เพื่อเปิดแฟล์และแสดงสถานะเมื่อยู่ใน
DJI Fly



เลื่อนลงสองครั้งจากด้านบนของหน้า
จอเพื่อเปิดการตั้งค่าด่วนเมื่อยู่
ใน DJI Fly

แบบแสดงสถานะแสดงเวลา
สัญญาณ Wi-Fi และระดับแบตเตอรี่
ของรีโมทคอนโทรล ฯลฯ

การตั้งค่าอย่างง่าย



1. การแจ้งเตือน

แตะเพื่อตรวจสอบการแจ้งเตือนของระบบ

2. การตั้งค่าระบบ

แตะเพื่อเข้าถึงการตั้งค่าระบบและกำหนดค่าอย่าง Bluetooth, ระดับเสียง และเครือข่าย นอกจากนี้ผู้ใช้ยังสามารถดูคุณภาพเพื่อเรียบร้อยเพิ่มเติมเกี่ยวกับการควบคุมและไฟ LED และสถานะต่าง ๆ

3. ทางลัด

Wi-Fi: แตะเพื่อเปิดหรือปิด Wi-Fi กดค้างไว้เพื่อเข้าสู่การตั้งค่าแล้วเชื่อมต่อหรือเพิ่มเครือข่าย Wi-Fi

Bluetooth: แตะเพื่อเปิดหรือปิด Bluetooth กดค้างไว้เพื่อเข้าสู่การตั้งค่าและเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ Bluetooth ที่ต้องค้นหานะ

Airplane: แตะเพื่อเปิดใช้งานโหมด Airplane Wi-Fi และ Bluetooth จะถูกปิดใช้งาน

Mute: แตะเพื่อปิดการแจ้งของระบบและปิดใช้งานการแจ้งเตือนกั้งหมุด

Record Screen: แตะเพื่อเริ่มบันทึกภาพหน้าจอ

Screenshot: แตะเพื่อยกภาพหน้าจอ

4. การปรับความสว่าง

เลื่อนแฉบเพื่อปรับความสว่างของหน้าจอ

5. การปรับระดับเสียง

เลื่อนแฉบเพื่อปรับระดับเสียง

คุณลักษณะขั้นสูง

ปรับเทียบเบื้องต้น

อาจต้องปรับเทียบเบื้องต้น หลังจากใช้รีโมทคอนโทรลในพื้นที่ที่มีคลื่นแม่เหล็กไฟฟ้ารบกวน จะมีข้อความเตือนปรากฏขึ้น หากต้องปรับเทียบเบื้องต้นของรีโมทคอนโทรล แตะที่ข้อความเตือนเพื่อเริ่มปรับเทียบในคราวนี้ ให้ดำเนินขั้นตอนด้านล่างเพื่อปรับเทียบรีโมทคอนโทรล

1. เปิดรีโมทคอนโทรลและเข้าสู่การตั้งค่าด่วน
2. เลือกการตั้งค่าระบบ , เลื่อนลง และแตะที่เบื้องต้น
3. ดำเนินค่าแบบนำทางอิเล็กทรอนิกส์เพื่อปรับเทียบเบื้องต้น
4. การแจ้งเตือนจะแสดงขึ้นเมื่อการปรับเทียบสำเร็จ

DJI RC-N2

รีโมทคอนโทรล DJI RC-N2 จะมีการส่งสัญญาณวิถีเดียว O4 เมื่อใช้กับ DJI Air 3 ทำงานที่ย่านความถี่ทั้ง 2.4 GHz, 5.8 GHz และ 5.1 GHz รีโมทคอนโทรลสามารถเลือกช่องการทำงานการส่งสัญญาณที่ต้องการ สูงสุดโดยอัตโนมัติและสามารถส่งบุญบองสอดขนาด 1080p 60fps HD จากโดรนไปยัง DJI Fly บนอุปกรณ์มือถือ (ขึ้นอยู่กับประสิทธิภาพของอุปกรณ์เคลื่อนที่) โดยจะมีการส่งสัญญาณสูงสุด 20 กม. (12.4 ไมล์) (ต้องได้รับมาตรฐาน FCC และวัดในพื้นที่โลหะ)

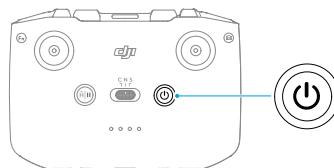
แบบเตอร์ริ่นตัวมีความจุ 5200 mAh และกำลัง 18.72 Wh และใช้งานได้เต็มที่ 6 ชั่วโมง (เมื่อไม่ใช้ชาร์จอุปกรณ์เคลื่อนที่)

-  • สามารถใช้ความถี่ 5.1 GHz ได้เฉพาะในประเทศไทยและภูมิภาคที่กฎหมายและระเบียบบังคับใบอนุญาต

การใช้งาน

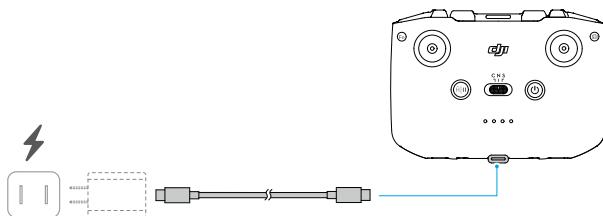
การเปิด/ปิดเครื่อง

กดปุ่มเปิดปิดหนึ่งครั้งเพื่อตຽวนสื่อสารดับเบลตเตอร์ปั๊งจุบัน ถ้าหากดับเบลตเตอร์ต่อเนื่องไป โปรดชำระก่อนใช้งาน กดหนึ่งครั้งแล้วกดอีกครั้งค้างไว้สองวินาที เพื่อเปิดหรือปิดรีโมทคอนโทรล



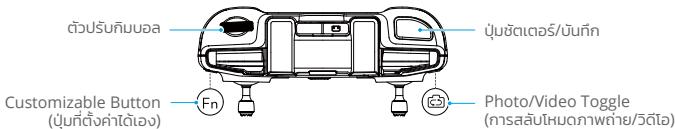
การชาร์จแบตเตอรี่

ใช้สาย USB-C เพื่อต่อที่ชาร์จ USB เข้ากับพอร์ต USB-C ของรีโมทคอนโทรล



การควบคุมกิมบบลและกล้อง

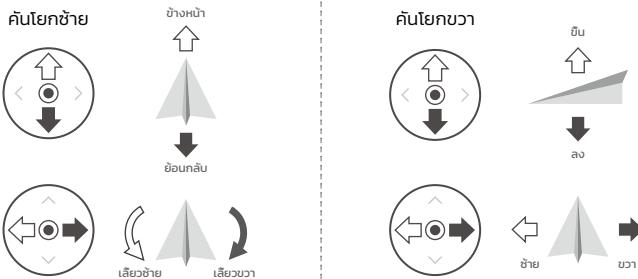
- ปุ่มชัตเตอร์/บันทึก:** กดหนึ่งครั้งเพื่อถ่ายภาพ หรือเพื่อเริ่บหรือหยุดบันทึกวิดีโอ
- การสลับไฟเบดภาพถ่าย/วิดีโอ:** กดหนึ่งครั้งเพื่อเปลี่ยนโหมดระหว่างภาพถ่ายและวิดีโอ
- ตัวปรับกิมบบล:** สำหรับควบคุมการกันเงยของกิมบบล
- ปุ่มที่ตั้งค่าเองได้:** กดปุ่มที่ตั้งค่าเองได้ค้างไว้และใช้ปุ่มหมุนปรับกิมบบลเพื่อชูมเข้าหรือออก



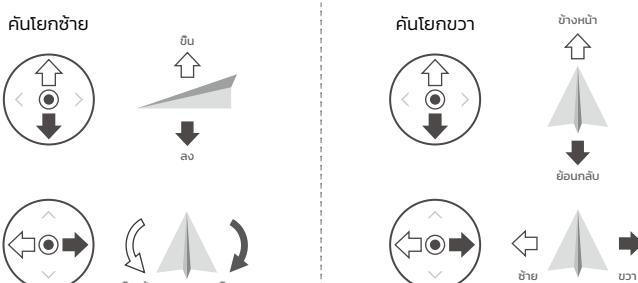
การควบคุมโดรน

โหมดที่ต้องโปรแกรมแล้วสามารถใหม่คือ (โหมด 1, โหมด 2 และ โหมด 3) ซึ่งพร้อมใช้งานและมีโหมดที่ปรับแต่งได้เองซึ่งสามารถตั้งค่าได้ในแอป DJI Fly

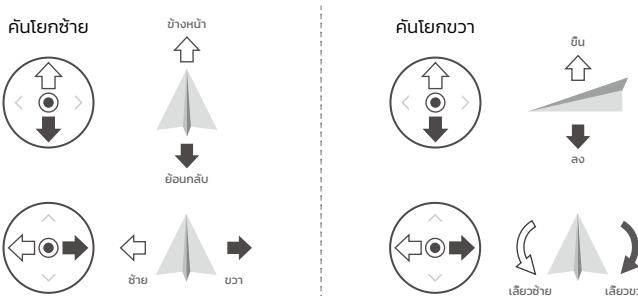
โหมด 1



โหมด 2



โหมด 3



โหมดควบคุมที่เป็นค่าเริ่มต้นของรีโมทคอนโทรลคือ โหมด 2 ในคู่มือนี้ จะใช้โหมด 2 เป็นตัวอย่างเพื่อแสดงวิธีการใช้คันบังคับ

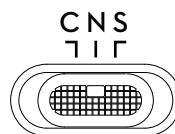
- ตำแหน่งกางกลางของคันโยก: คันบังคับอยู่ตรงกลาง
- การขยับคันบังคับ: ดันคันบังคับออกจากตำแหน่งกางกลาง

รีโมทคอนโทรล (ใหม่ด 2)	โดรน	หมายเหตุ
		<p>คันโยกการบินขึ้น/ลงแบบเดี่ยว: บังคับคันโยกชี้ทางขึ้นหรือลงเพื่อเปลี่ยนแบบลงระดับความสูงของโดรน</p> <ul style="list-style-type: none"> ผลักคันโยกขึ้นเพื่อเพิ่มระดับความสูง ดันคันโยกลงเพื่อลดระดับ ถ้าคันโยกอยู่ตรงกลาง โดรนจะหลอยอยู่กับที่ ยิ่งบังคับโยกอ่อนๆ ใจไปทางศูนย์กลางมากเท่าไร โดรนก็จะเปลี่ยนแบบดับความสูงได้เร็วขึ้นเท่านั้น <p>ใช้คันโยกคันเดียวช่วยเพื่อลงจอด เมื่อบังคับอ่อนๆ ใจไปทางศูนย์กลางมาก ก็จะลงเร็วๆ แต่ถ้าบังคับแรงๆ ใจไปทางข้างหนึ่ง ก็จะลงช้าๆ</p>
		<p>คันโยกการหันไปทางซ้าย/ขวา (Yaw): บังคับคันโยกชี้ทางขวาเพื่อรักษาความ平衡ของโดรน</p> <ul style="list-style-type: none"> ผลักคันโยกไปทางซ้ายเพื่อหันขวาตามเข็มนาฬิกา และไปทางขวาเพื่อหันขวาตามเข็มนาฬิกา ถ้าคันโยกอยู่ตรงกลาง โดรนจะหลอยอยู่กับที่ ยิ่งผลักคันโยกอ่อนๆ ใจไปทางขวา ก็จะหันช้าๆ แต่ถ้าบังคับแรงๆ ใจไปทางซ้าย ก็จะหันเร็วๆ
		<p>คันโยกการเดินบนน้ำ/คล้อยหลัง (Pitch): บังคับคันโยกทางขวาขึ้นและลงเพื่อเปลี่ยนบุบมัน-งยของโดรน</p> <ul style="list-style-type: none"> ผลักคันโยกขึ้นเพื่อบินไปข้างหน้า หรือผลักลงเพื่อบินกลับหลัง ถ้าคันโยกอยู่ตรงกลาง โดรนจะหลอยอยู่กับที่ ยิ่งผลักคันโยกอ่อนๆ ใจไปทางขวา ก็จะหันช้าๆ แต่ถ้าบังคับแรงๆ ใจไปทางซ้าย ก็จะหันเร็วๆ
		<p>คันโยกการเอียงไปทางซ้าย/ขวา (Roll): การบังคับคันโยกทางขวาไปทางซ้ายหรือทางขวาจะเปลี่ยนการเอียงซ้าย-ขวาของโดรน</p> <ul style="list-style-type: none"> ผลักคันโยกไปทางซ้ายเพื่อบินไปทางขวา และผลักไปทางขวาเพื่อบินไปทางซ้าย ถ้าคันโยกอยู่ตรงกลาง โดรนจะหลอยอยู่กับที่ ยิ่งผลักคันโยกอ่อนๆ ใจไปทางขวา ก็จะหันช้าๆ แต่ถ้าบังคับแรงๆ ใจไปทางซ้าย ก็จะหันเร็วๆ

เปลี่ยนโหมดการบิน

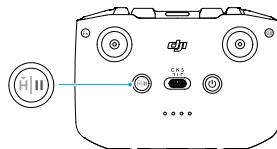
เลือนสวิตซ์เพื่อเลือกโหมดการบินที่ต้องการ

ตำแหน่ง	โหมดการบิน
S	โหมด Sport
N	โหมด Normal
C	โหมด Cine



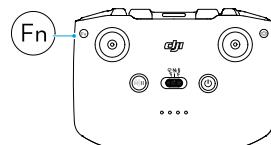
ปุ่ม Flight Pause (หยุดบันช์คราว)/RTH (กลับจุดขึ้นบัน)

กดหนึ่งครั้งเพื่อกำให้โดรนเบรกและบันอยู่กับที่ กดปุ่มค้างไว้จะบันกระถังรีโมตคอนโทรลส่งเสียงบีบีและเริ่ม RTH โดยจะกลับไปที่จุดขึ้นบันที่บันทึกไว้ล่าสุด กดปุ่มนี้อีกครั้งเพื่อยกเลิกคำสั่ง RTH และกลับไปควบคุมโดยอัตโนมัติ



Customizable Button (ปุ่มที่ตั้งค่าได้เอง)

ไปที่การตั้งค่าใน DJI Fly และเลือก Control (ควบคุม) เพื่อตั้งค่าฟังก์ชันสำหรับปุ่มนี้เอง



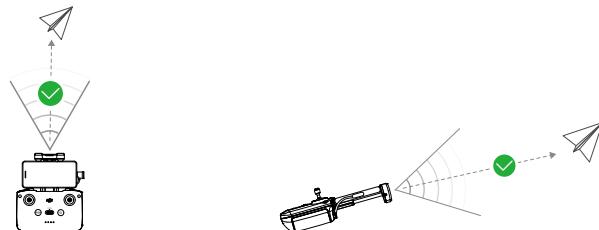
การเตือนจากรีโมตคอนโทรล

รีโมตคอนโทรลจะส่งเสียงเตือนระหว่าง RTH ไม่สามารถยกเลิกการแจ้งเตือนได้ รีโมตคอนโทรลส่งเสียงเตือนเมื่อระดับแบตเตอรี่ของรีโมตคอนโทรลมีระดับ 6% ถึง 10% สามารถปิดการเตือนระดับแบตเตอรี่อ่อนได้ด้วยการกดปุ่มเปิดปิด การแจ้งเตือนจะหายไปเมื่อรีโมตคอนโทรลมีระดับแบตเตอรี่น้อยกว่า 5% บันทึกเสียงจะหายไปเมื่อรีโมตคอนโทรลมีระดับแบตเตอรี่ต่ำกว่า 3%

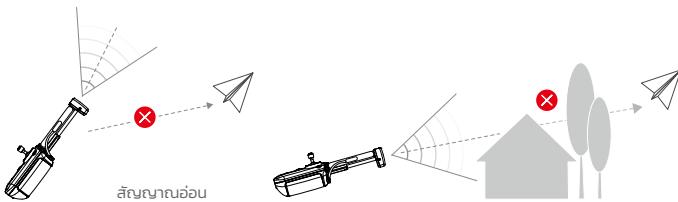
ไฟ LED และดังระดับแบตเตอรี่จะเรืองประกายชา ฯ หลังจากตัดการเชื่อมต่อ กับโดรน DJI Fly จะเตือนกับค่าหลังจากตัดการเชื่อมต่อ กับโดรน

Optimal Transmission Zone (บริเวณการส่งสัญญาณที่เหมาะสม)

สัญญาณจะส่งผ่านโดรนกับรีโมตคอนโทรลจะบ่าเบี้ยต้องอยู่ในบริเวณที่เหมาะสมที่สุด เมื่อรีโมตคอนโทรลอยู่ในบริเวณที่เหมาะสม ไฟ LED บนโดรนจะส่องประกายชา ฯ หลังจากตัดการเชื่อมต่อ กับโดรน DJI Fly จะเตือนกับค่าหลังจากตัดการเชื่อมต่อ กับโดรน



Optimal Transmission Zone
(บริเวณการส่งสัญญาณที่เหมาะสม)



การเชื่อมต่อ กับ รีโมทคอนโทรล

รีโมทคอนโทรลจะเชื่อมต่อ กับ โดรนแล้ว เมื่อชื่อร่วมกันแบบคุณป้า หรือ ทำตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อเชื่อมรีโมทคอนโทรล กับ โดรนหลังจากเปิดใช้งาน

1. เปิดเครื่องโดรนและรีโมทคอนโทรล
2. เชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือเข้ากับรีโมทคอนโทรล และเปิด DJI Fly
3. ในเมนูของจากกล้อง แตะ ⚡ เลือก Control (ควบคุม) จากนั้น Re-pair to Aircraft (จับคู่โดรนอัตโนมัติ)
4. กดปุ่มเปิดปิดที่โดรนด้านไวบานก์ว่าสว่าง กดปุ่มส่องสว่างสีเหลืองครึ่งหนึ่ง เมื่อโดรนพร้อมจะเชื่อมต่อแล้ว หลังจากการเชื่อมต่อสำเร็จ โดรนจะส่องสว่างสีส่องสว่างครึ่ง และไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่ของรีโมทคอนโทรล จะปรากฏขึ้นและสว่างโดยไม่กะพริบ



- ตรวจสอบให้แน่ใจว่ารีโมทคอนโทรลอยู่ในระยะ 0.5 เมตรของโดรนในระหว่างการเชื่อมต่อ
- รีโมทคอนโทรลจะยังคงเชื่อมต่อ กับ โดรนอัตโนมัติ ถ้ารีโมทคอนโทรลใช้มีบาร์การเชื่อมต่อ กับ โดรนหลังจากวินาทีเดียว
- เปิด Bluetooth และ Wi-Fi เพื่อการส่งสัญญาณวิดีโอที่ดีที่สุด



- ชาร์จรีโมทคอนโทรลให้เต็มก่อนการบินทุกครั้ง รีโมทคอนโทรลจะส่องสว่างเมื่อแบตเตอรี่อ่อน
- ถ้ารีโมทคอนโทรลเปิดอยู่และไม่ได้ใช้งานนานมาก จะมีเสียงเตือน หลังจาก 6 นาที รีโมทคอนโทรลจะปิดเองโดยอัตโนมัติ บัญชีค้นหากลุ่มหรือกดปุ่มตัดเพื่อยกเลิกการแจ้งเตือน
- ปรับเกลี่ยดอปกรันนิคเลื่อนที่เพื่อให้ไฟแบล็อกว่าไก่คัพที่ดีที่สุด
- ชาร์จแบตเตอรี่ให้เต็มอย่างน้อยหนึ่งครั้งทุกสามเดือนเพื่อให้แบตเตอรี่ไม่เสื่อม
- ห้ามใช้งานโดรน หากสภาพแสงสว่างเกินไปหรือมีแสงเกินไปในการใช้ไก่คัพที่มือถือเพื่อตรวจสอบการบิน ผู้ใช้งานห้ามทิ้งปิดช่องในการปรับความสว่างของจอแสดงผลให้ถูกต้องและจะต้องระมัดระวังไม่ให้แสงแดดร้อนมาก
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้อัปเกรด DJI RC-N2 เพื่อควบคุมโดรน หากอุปกรณ์เชื่อมต่อปิดตัวลง ให้ลองจอดโดรนโดยเริ่มต้นที่สุดเพื่อความปลอดภัย

ແອປ DJI Fly

ສ່ວນນັ້ຈະແນະນຳພັງກົດບັນຫລັກຂອງ ແອປ DJI Fly

แอป DJI Fly

หน้าหลัก

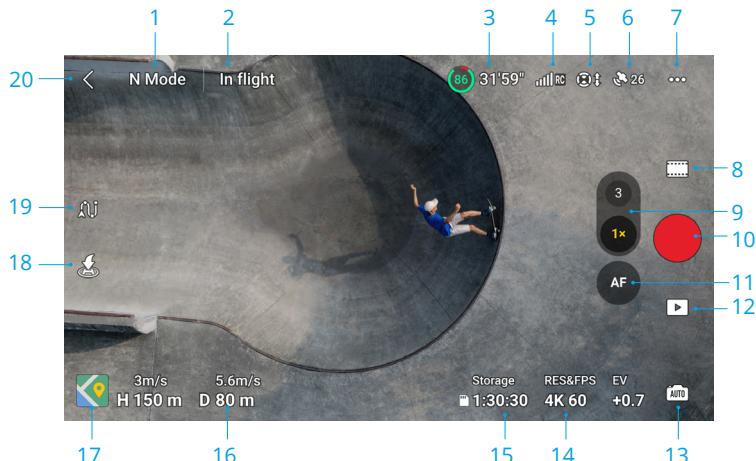
- อนเตอร์เฟซและฟังก์ชันของ DJI Fly อาจแตกต่างอื่นไปจากการอปเดตซอฟต์แวร์เวอร์ชันปัจจุบัน ประสบการณ์การใช้งานจริงขึ้นอยู่กับเวอร์ชันซอฟต์แวร์ที่ใช้

เปิดแอป DJI Fly และเข้าสู่หน้า Home เพื่อใช้งานฟีเจอร์ต่อไปนี้:

- ค้นหาด้วยส่วนการใช้งาน ค้นรายการใช้งาน จดบัน เคลื่อนลับการบันทึก และอื่น ๆ
- ตรวจสอบสถานะหอดตามระยะห้องไกลของคุณภาพต่าง ๆ และรับข้อมูลเกี่ยวกับจดบัน
- ตรวจสอบและดาวน์โหลดอัปเดตซอฟต์แวร์ที่ได้รับจาก SkyPixel ในอุปกรณ์ หรือตรวจสอบตัวเลขแพทเทิร์นใหม่จาก SkyPixel
- เข้าสู่ระบบดูแลผู้ใช้ DJI ของคุณเพื่อติดตามสถานะของบัญชีของคุณ
- ระบบการบริหารจัดการขายและการสนับสนุน
- อปเดตเฟรมร่วง ดาวน์โหลดแพทก่ออิฐ在线 เข้าถึงฟีเจอร์ Find My Drone (หากโดรนของคุณ) เรียนรู้ฟอร์ม DJI และรับคำแนะนำ และอื่น ๆ

มุมมองกล้อง

คำอธิบายปุ่ม



1. โหมดการบันทึก

N Mode: แสดงโหมดการบันทึกปัจจุบัน

2. แสดงและส่งสถานะระบบ

In Flight: แสดงสถานะการบินของโดรนและแสดงคำเตือนหากมี

3. ข้อมูลแบตเตอรี่

(๖) 31'59": แสดงระดับแบตเตอรี่ปัจจุบันและเวลาบีบก็ที่เหลือ แตะเพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับแบตเตอรี่

4. สัญญาณความแรงของเครื่องบิน

●: แสดงความแรงของสัญญาณเชื่อมต่อวิตาร์โอร่าห่วงโดยรอบคับรีโนทคอนโทรล

5. สถานะระบบการบินของเห็บน

●: ด้านซ้ายของไอคอนแสดงสถานะของระบบการบินเห็บนในแบบนอบ และด้านขวาของไอคอนแสดงสถานะของระบบการบินเห็บนด้านบนและด้านล่าง ไอคอนเป็นสีขาวเมื่อระบบการบินของเห็บนกำลังทำงานเป็นปกติ และเป็นสีแดงเมื่อระบบการบินของเห็บนไม่สามารถใช้งานได้

6. สถานะ: GNSS

●: แสดงความแรงของสัญญาณ GNSS ปัจจุบัน และเพื่อตรวจสอบสถานะสัญญาณ GNSS จุดขึ้นบินสามารถอัปเดตได้เมื่อไอคอนเป็นสีขาว ซึ่งบ่งชี้ว่าสัญญาณ GNSS นั้นแรง

7. การตั้งค่า

•♦♦ แตะเพื่อดูหรือตั้งค่ารามี่เตอร์เพื่อความปลอดภัย การควบคุม กล้อง และการส่งข้อมูล โปรดดูที่ส่วนการตั้งค่าสำหรับข้อมูลเพิ่มเติม

8. ใหม่ด้วยภาพ



ภาพถ่าย: Single, AEB, Burst Shooting และ Timed Shot



วิดีโอ: Normal (ปกติ), Night (กลางคืน) และ Slow Motion (ภาพเคลื่อนไหวช้า)



MasterShots: ลาก-เลือกตัวตุ้น โดยจะบันทึกขณะใช้การเคลื่อนที่แบบต่าง ๆ ตามลำดับ และคอยอร์ก หาวตุ้นไว้ที่ตรงกลางเฝร์น วิดีโอภาพย้อนร่องรอยสั่งถูกสร้างขึ้นหลังจากนั้น



QuickShots: Dronie, Rocket, Circle, Helix, Boomerang และ Asteroid



HyperLapse: Free, Circle, Course Lock และ Waypoints



Pano: Sphere, 180°, Wide Angle และ Vertical โดยจะถ่ายภาพหลายภาพโดยอัตโนมัติและสร้างภาพพาโนรามาตามประเภทภาพพาโนรามาที่เลือก



💡 • โหมดวิดีโอ Night จะลดจุดบกวนได้ดีขึ้นและให้คุณภาพที่คมชัดขึ้น รองรับ ได้สูงสุดถึง 12800 ISO



⚠ • โหมดวิดีโอ Night ในปัจจุบันรองรับ 4K 24/25/30fps และ 1080P 24/25/30fps

• FocusTrack ไม่รองรับในโหมดวิดีโอ Night

9. บุ้มสลักกล้อง

แตะ: ③ เพื่อเปลี่ยนเป็นกล้องแกะเลเซมระยะกลาง แตะอีกครั้งเพื่อเปลี่ยนอัตราการชูม และ ④ เพื่อเปลี่ยนเป็นกล้องมุมกว้าง แตะอีกครั้งเพื่อเปลี่ยนอัตราการชูม

แตะค้างไว้ ③ หรือ ④ เพื่อดึงแอบชูมขึ้นมาสำหรับปรับการชูมด้วยก้าว ใช้บั้วสองบั้วแตะบนหน้าจอเพื่อชูมเข้าหากัน หรือชูมออก



✿✿ • เมื่อชูมเข้าหากันชูมออก ยังอัตราการชูมมากเกินไป โดยที่จะหมุนเข้าลงเกินไปเพื่อให้ได้บุบมองที่ดูราบรื่น

10. บุ้มชัดเตอร์/บันทึก

●: แตะเพื่อถ่ายภาพหรือเริ่ม/หยุดการบันทึกวิดีโอ

11. บุ้มไฟกัส

AF/MF: แตะเพื่อสั่งให้วาง AF และ MF แตะไอคอนค้างไว้เพื่อแกบไฟกัสขึ้นมาสำหรับปรับไฟกัส

12. เล่นย้อนกลับ

▶: แตะเพื่อเข้าสู่การเล่นย้อนกลับและดูตัวอย่างภาพถ่ายและวิดีโอทั้งหมดที่ถ่ายไว้

13. เปรียบเทียบกล้อง

แตะเพื่อสั่งให้วาง Auto กับ Pro สามารถตั้งค่าพารามิเตอร์ต่าง ๆ ได้ในโหมดต่าง ๆ ที่หลากหลาย

14. พารามิเตอร์การถ่าย

แสดงพารามิเตอร์การถ่ายภาพในปัจจุบัน และเพื่อเข้าถึงการตั้งค่าพารามิเตอร์

15. ข้อมูลของพื้นที่ที่เก็บข้อมูล

แสดงจำนวนพื้นที่ที่เหลืออยู่หรือเวลาบันทึกวิดีโอกล้องที่เหลืออยู่ของที่เก็บข้อมูลในปัจจุบัน และเพื่อดูความจุที่ใช้ได้ของหน่วยพื้นที่เก็บข้อมูลภายในไดร์ฟหน่วยความจำ microSD

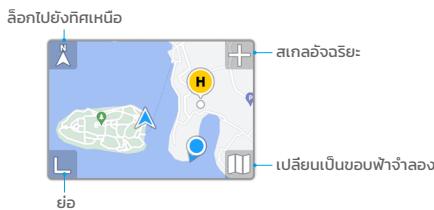
16. การรับส่งข้อมูลทางไฟล์ในการบัน

แสดงระยะทางระหว่างไดร์ฟและจุดขึ้นบัน ความสูงจากจุดขึ้นบัน ความเร็วแบบราบของโดรน และความเร็วแบบดึงของโดรน

17. แผนที่/ตัวบ่งชี้ระดับความสูง/ระบบวัดความคงที่

◀: แตะเพื่อบริการไปยังแผนที่บนยอด และแตะตรงกลางของแผนที่บนยอดเพื่อสั่งจากบุนมองกล้องไปเป็นบุนมองแผนที่ แผนที่บนยอดอื่นสามารถเปลี่ยนเป็นขอบฟ้าจำลองได้

- แผนที่บนยอด: แสดงแผนที่บุนมล่างซ้ายของหน้าจอเพื่อให้ผู้ใช้สามารถติดตามส่วนที่ต้องการของบุนมองกล้อง ตำแหน่งและทิศทางแบบเรียลไทม์ของไดร์ฟและรีโมทคอนโทรล ตำแหน่งจุดขึ้นบัน และเส้นทางการบัน ฯลฯ ได้พร้อมกัน



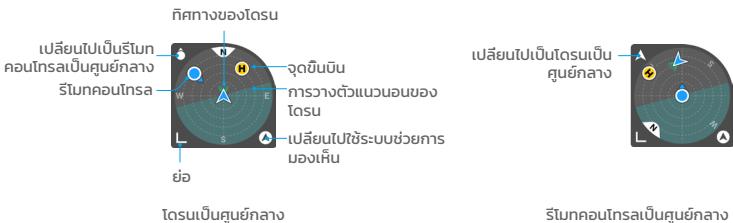
ล็อกไปยังกีตเเน็อ	ล็อกกีตเเน็อบนแผนที่โดยใช้กีตเเน็อเป็นจุดตัวบันบนบุนมองแผนที่ แตะเพื่อสั่งจากบุนมองกล้องไปเป็นกีตเเน็อ
-------------------	--------------------------------------------------------------------------------------------------------

สเกลอัจจูรี:	แตะไอคอน +/- เพื่อซูมเข้าหรือซูมออกเล็กน้อย
--------------	---------------------------------------------

เปลี่ยนเป็นขอบฟ้าจำลอง	แตะเพื่อสั่งจากแผนที่บนยอดเป็นขอบฟ้าจำลอง
------------------------	-------------------------------------------

ย่อ	แตะเพื่อย่อแผนที่ลง
-----	---------------------

- ขอบฟ้าจำลอง: แสดงขอบฟ้าจำลองที่บุนมล่างล่างของหน้าจอเพื่อให้ผู้ใช้สามารถติดตามส่วนที่ต้องการของบุนมองกล้อง ตำแหน่งและทิศทางแบบเรียลไทม์ของไดร์ฟและรีโมทคอนโทรล ตำแหน่งจุดขึ้นบัน และข้อมูลขอบฟ้าจำลองของไดร์ฟ ฯลฯ ได้พร้อมกัน ขอบฟ้าจำลองรองรับการแสดงผลแบบให้ไดร์ฟหน่วยความจำ microSD เป็นคุณภาพกลาง



สลับไปยังการควบคุมโดรน/ รีโมทคอนโทรลเป็นคุณย์กลาง	แตะเพื่อสั่งสั่งไปยังการควบคุมโดรน/รีโมทคอนโทรลเป็นคุณย์กลางของขอบฟ้าจำลอง
กีติกาทางของโดรน	ระบุกีติกาทางของโดรน เมื่อโดรนเป็นจุดคุณย์กลางในขอบฟ้าจำลองและผู้ใช้กำลังสั่งเปลี่ยนทิศทางของโดรน องค์ประกอบอื่น ๆ กังวลดูบนขอบฟ้าจำลองจะหายไปprob ๆ ไอคอนโดรน กีติกาทางลูกค้าของไอคอนโดรนจะยังคงไม่เปลี่ยนแปลง
การวางแผนอ่อนของโดรน	แสดงข้อมูลการวางแผนอ่อนของโดรน (รวมถึงแกนเดินหน้า/ถอยหลังและแกนซ้าย/ขวา) พิพากษ์เส้นทางเดินทางแบบและระยะทางกล้องของขอบฟ้าจำลองเมื่อโดรนเคลื่อนไหวคู่กับตัว หากไม่ แสดงว่าล่วงกำหนดเวลาการวางแผนอ่อนของโดรน บันทึกความระมัดระวัง พิพากษ์เส้นทางเดินทางเชิงวงจรเปลี่ยนไปแบบเรียลไทม์ตามการวางแผนอ่อนของโดรน
เปลี่ยนไปใช้ระบบช่วยการลงจอด	แตะเพื่อสั่งสั่งจากขอบฟ้าจำลองไปเป็นบุมมองระบบช่วยการลงจอด
ย่อ	แตะเพื่อย่อขอบฟ้าจำลองลง
จุดขึ้นบัน	ตำแหน่งของจุดขึ้นบัน หากต้องการควบคุมโดรนด้วยตัวเองเพื่อสั่งจุดขึ้นบัน ให้เริ่มจากปรับกีติกาทางของโดรนให้เข้าไปยังจุดขึ้นบัน
รีโมทคอนโทรล	จัดระเบียบตำแหน่งรีโมทคอนโทรล ในขณะที่ลูกค้าบนจัดระเบียบกีติกาทางของรีโมทคอนโทรล ปรับกีติกาทางของรีโมทคอนโทรลในระหว่างการบินเพื่อให้เข้ากับลักษณะที่ต้องการ

- ระบบช่วยการลงจอด: บุมมองระบบช่วยการลงจอดเห็นที่ขึ้นคลื่นโดยระบบการลงจอดให้ในแบบบันบันจะเปลี่ยน กีติกาทางความเร็วในแบบบัน (ไปทางหน้า ทางหลัง ซ้าย และขวา) เพื่อช่วยให้ผู้ใช้บินได้แม่นว่าลักษณะที่ดูดของใน ระหว่างการบินได้



ความเร็วแบบบันของโดรน	กีติกาทางของเส้นจะระบุถึงกีติกาทางปัจจุบันในแบบบันของโดรน และความยาวของเส้นจะระบุถึงความเร็วในแบบบันของโดรน
-----------------------	-------------------------------------------------------------------------------------------------------------

กีติกาทางบุบนองของระบบช่วย การมองเห็น	ระบุกีติกาทางบุบนองระบบช่วยการมองเห็น แต่ค้างไว้เพื่อล็อกกีติกาทาง การมองเห็น
สลับไปเป็นแพนกีบนาดย่อ ^{ย่อ}	แตะเพื่อสลับจากบุบนองระบบช่วยการมองเห็นเป็นแพนกีบนาดเล็ก
สูงสุด	แตะเพื่อบุบนองระบบช่วยการมองเห็นให้อยู่ในระดับสูงสุด
ล็อกแล้ว	ระบุว่ากีติกาทางบุบนองระบบช่วยการมองเห็นบันทึก แตะเพื่อยกเลิกการล็อก

18. บันทึกลัดในมัตติ/ลงจอด/RTH

- ⬆️/⬇️: แตะที่ไอคอน เนื้อค้าเตือนขึ้นมา กดบุบค้างไว้เพื่อเริ่มบันหาร์ดลงจอดลัดอัตโนมัติ
⟳: แตะเพื่อรีเซ็ตโหมด Smart RTH และนำให้ไดร์บันกลับมาอยู่จุดขึ้นบันกีกไว้ล่าสุด

19. Waypoint Flight (การบันแบบใช้จุดนำทาง)

⤒: แตะเพื่อเปิดใช้งาน/ปิดใช้งาน Waypoint Flight

20. ย้อนกลับ

⟲ : แตะเพื่อย้อนกลับไปยังหน้า Home

บุบลัดในหน้าจอ

การปรับบุบกิบบอล

กดค้างที่จอยี่ห้อเดิมแลกเปลี่ยนการปรับกิบบอล เพื่อปรับบุบกิบบอล

ไฟกัส/การวัดแสงแบบจุด

แตะที่หน้าจอเพื่อเปิดใช้งานการวัดแสงที่จุดไฟกัสหรือการวัดแสงแบบจุด การวัดแสงที่จุดไฟกัสหรือการวัดแสงแบบจุดจะแสดงผลแตกต่างกัน ทั้งนี้ขึ้นอยู่กับโหมดการถ่าย โหมดไฟกัส โหมดค่ารับแสง และโหมดการวัดแสงแบบจุด หลังจากที่ใช้การวัดแสงแบบจุด:

- หลัก ก.: ท่อสูบฯ ท่อสูบฯ ฯ คล่องขึ้นและลงเพื่อรับ EV (ค่ารับแสง)
- หลักกล้องบนหน้าจอค้างไว้เพื่อล็อกค่ารับแสง หากต้องการปลดล็อกค่ารับแสง ให้แตะบนหน้าจอค้างไว้ก็ครั้ง
หรือแตะพื้นที่ส่วนอื่น ฯ ของหน้าจอ

การตั้งค่า

ความปลอดภัย

- ความช่วยเหลือการบิน

การดำเนินการหลบหลีกสิ่งกีดขวาง	ระบบการมองเห็นรอบตัวของโดรนเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวาง (Obstacle Avoidance Action) เป็น Bypass (เลี้ยง) หรือ Brake (เบรก) โดยไม่สามารถรับรู้สิ่งสิ่งกีดขวาง หากปิดใช้งานระบบการหลบหลีกสิ่งกีดขวาง (Obstacle Avoidance)
ตัวเลือกการเลี้ยง	เลือกให้เป็น Normal หรือ Nifty เมื่อใช้ Bypass (เลี้ยง)
แสดงแพทเทิร์เดอร์	เมื่อเปิดใช้งาน แผนที่ไดาร์ทรวมจับสิ่งกีดขวางแบบเรียลไทม์

- กลับจุดขึ้นบิน (RTH): ตั้งค่า Advanced RTH (RTH ขึ้นสูง), Auto RTH Altitude (ระดับความสูงอัตโนมัติของ RTH) และเพื่ออัปเดตจุดขึ้นบิน
- การตั้งค่า AR: เปิดใช้งานการแสดงผลจุดขึ้นบิน AR, เส้นทาง AR RTH และการติดตาม AR ของโดรน
- การป้องกันในการบิน: ตั้งค่าความสูงสุดและระยะทางสูงสุดสำหรับการบิน
- เซนเซอร์: ดูสถานะ IMU และเซนเซอร์ และเริ่มทำการปรับเกียร์หากจำเป็น
- แบตเตอรี่: แตะเพื่อดูข้อมูลแบตเตอรี่ เช่น สถานะเซลล์แบตเตอรี่ หมายเลขซีเรียล และจำนวนครั้งที่ชาร์จ
- ไฟ LED เสริม: แตะเพื่อตั้งค่าไฟ LED เสริมเป็นอัตโนมัติ เปิด หรือปิด อย่างเปิดไฟ LED เสริมก่อนขึ้นบิน
- ไฟ LED ตrongและด้านหน้าของโดรน: แตะเพื่อตั้งค่าไฟ LED ตrongและด้านหน้าของโดรนเป็นอัตโนมัติหรือเปิด บนโหมดอัตโนมัติ ไฟ LED ด้านหน้าไดร์ฟจะถูกปิดใช้งานในระหว่างการถ่าย เพื่อให้แน่ใจว่าจะได้รับภาพที่ชัดเจน
- Unlock GEO Zone: แตะเพื่อดูข้อมูลเกี่ยวกับการปลดล็อก GEO Zone
- Find My Drone (ค้นหาโดรนของฉัน): คุณสมบัตินี้ช่วยค้นหาตำแหน่งของโดรน ไปว่าจะด้วยการเปิดใช้งานไฟ LED ของโดรน เสียงบีบ หรือการใช้แผนที่
- ตั้งค่าความปลอดภัยขึ้นสูง

สัญญาณหายไป	พกติดรวมของโดรนเมื่อสัญญาณรีโมทขาดหายไปบันทึกความสามารถตั้งค่าเป็น RTH (กลับจุดขึ้นบิน), Descend (ลดระดับ) หรือ Hover (บินอยู่กับตัว) ได้
หยุดในพื้นที่อุกอาจ	Emergency Only (กรณีอุกอาจน้ำตก) หมายถึงบันทึกแบบผสม渚าน (CSC) อย่างต่อเนื่อง 2 วินาทีก่อนน้ำตก ระหว่างการบินในสถานการณ์อุกอาจ เช่น หากเกิดการชนกับบ่อเตอร์หรือคลังของโดรน หยุดลงจากอากาศเมื่อได้ก่อตัว แล้วบินขึ้นหรือลงอีกครั้งทันที Anytime (ทุกเวลา) หมายถึงบันทึกแบบผสม渚าน (CSC) หยุดลงจากอากาศเมื่อได้ก่อตัว แล้วผู้ใช้คำสั่งจากคันโยกแบบผสม渚าน (CSC)

การหยุดลงจากอากาศจะทำให้โดรนชนได้

การวางแผนการติดตามและการติดตามจับสิ่งกีดขวาง	เมื่อเปิดใช้งานการติดตามตัวแท็บบ์นี้จะแสดงรายการที่ต้องการติดตาม ให้เลือกตัวที่ต้องการติดตามแล้วคลิกปุ่ม “ติดตาม” ที่ด้านขวาของรายการ รายการที่ติดตามจะแสดงในรายการ “ติดตาม” ของหน้าจอ ให้เลือกตัวที่ต้องการติดตามแล้วคลิกปุ่ม “ติดตาม” ที่ด้านขวาของรายการ
AirSense	การติดตามจะแสดงรายการที่ต้องการติดตามแล้วคลิกปุ่ม “ติดตาม” ที่ด้านขวาของรายการ รายการที่ติดตามจะแสดงในรายการ “ติดตาม” ของหน้าจอ ให้เลือกตัวที่ต้องการติดตามแล้วคลิกปุ่ม “ติดตาม” ที่ด้านขวาของรายการ

การควบคุม

- การตั้งค่าโดรน

หน่วย	สามารถตั้งค่าเป็นแบบเมตริกหรืออันพิริยลดาราน
การแกนวัตถุ	เมื่อเปิดใช้งาน โดรนจะแสดงและแสดงวัตถุในบูมของกล้องโดยอัตโนมัติ (ใช้ได้กับไฟล์การตั้งค่าภาพที่ถ่ายครั้งเดียวและไฟล์บันทึกที่ถูกต้อง)
การปรับแต่ง Gain and Expo	รองรับการปรับแต่งการตั้งค่า Gain and Expo ของโดรนและค่าเบอร์ลนที่ต้องการบันทึกไว้ในไฟล์

⚠️ • เมื่อปล่อยคันบังคับ ความไวเบรกที่เพิ่มขึ้นจะลดระยะเวลาการเบรกของโดรน ในขณะที่ความไวเบรกที่ลดลง จะเพิ่มระยะเวลาการเบรก บันทึกความระหบ้นระวัง

- การตั้งค่าคันบังคับ: แตะเพื่อตั้งค่าใหม่คันบังคับ ทำการปรับเกียร์คันบังคับ และปรับคุณสมบัติของคันบังคับ
- การตั้งค่าไมโครคอนโทรล: แตะเพื่อตั้งค่าใหม่คันบังคับ ตั้งค่าคันบังคับ ปรับเกียร์ไมโครคอนโทรล เป็นค่าใหม่คันบังคับ ตั้งค่าใหม่คันบังคับ ตั้งค่าใหม่คันบังคับ ค่าที่ตั้งค่าใหม่คันบังคับ ก่อนจะเปลี่ยนใหม่คันบังคับ
- การสอนบันทึก: ดูบล๊อปที่สอนการบันทึก
- จับคู่โดรนอีกครั้ง (ลิงค์): เมื่อดอร์นใหม่ได้เชื่อมต่อ กับรีโมทคอนโทรล ให้แตะเพื่อเริ่มการเชื่อมต่อ

กล้อง

- การตั้งค่าพาโนรามาเตอර์กล้อง: แสดงการตั้งค่าที่แตกต่างกันตามโหมดการถ่าย

โหมดถ่ายภาพ	การตั้งค่า
ไฟล์ภาพถ่าย	รูปแบบ, อัตราส่วนภาพ, ความละเอียด
ไฟล์บันทึกวิดีโอ	สี, ฟอร์แมต Coding, คำบรรยายภาพของวิดีโอ

MasterShots	สี, พอร์แมต Coding, คำบรรยายภาพของวิดีโอ
QuickShots	สี, พอร์แมต Coding, คำบรรยายภาพของวิดีโอ
Hyperlapse (ถ่ายภาพแบบ Timelapse และเคลื่อนไหวกล้องไปด้วย)	ประเกกภาพถ่าย, ครอบภาพ
Pano	ประเกกภาพถ่าย

- การตั้งค่าทั่วไป

กันแสงกะพริบ	เมื่อเปิดใช้งาน อาการกะพริบของฟูตเทกที่เกิดจากแหล่งแสงจะลดลงเมื่อถ่ายในสภาพแวดล้อมที่มีแสงสว่าง ดูชิปโน碍 Pro การป้องกันการกะพริบจะมีผลเฉพาะเมื่อตั้งค่าความไวชัตเตอร์และ ISO เป็นอัตโนมัติเท่านั้น
อัลโลแกริบ	เมื่อเปิดใช้งาน ผู้ใช้สามารถตรวจสอบหน้าจอเพื่อดูว่าค่าแสงบันenne สมควรอยู่
ระดับสูงสุด	เมื่อเปิดใช้งานให้โน碍 MF วัดถูกต้องโดยไฟส่องแสงและในกรอบสีแดง ยังคงของระดับ Peaking มากกว่าปกติ ครอบคลุมทั้งหน้าจอ
เดือนเปิดรับแสงมากไป	เมื่อเปิดใช้งาน จะระบุพื้นที่ที่มีค่าแสงมากเกินไปด้วยเส้นทึบแสงบุบ
เส้นตาราง	เปิดใช้งานเส้นตาราง เช่น เส้นทึบแสงบุบ เส้นตารางเก้าช่อง และจุดศูนย์กลาง
สมดุลสีขาว	ตั้งค่าเป็นอัตโนมัติ หรือปรับอุณหภูมิสีด้วยตนเอง

- พื้นที่จัดเก็บข้อมูล

พื้นที่จัดเก็บข้อมูล	จัดเก็บไฟล์ที่บันทึกไว้ลงในการ์ด microSD ของโดรนหรือพื้นที่จัดเก็บข้อมูลภายในโดรน DJI Air 3 มีพื้นที่จัดเก็บข้อมูลภายใน 8 GB
การตั้งชื่อไฟล์เดอร์แบบกำหนดเอง	เมื่อมีการเปลี่ยนแปลงไฟล์เดอร์ใหม่จะถูกรายงานขึ้นโดยอัตโนมัติในพื้นที่จัดเก็บข้อมูลของโดรนเพื่อจัดเก็บไฟล์ในอนาคต
การตั้งชื่อไฟล์แบบกำหนดเอง	เมื่อมีการเปลี่ยนแปลงชื่อใหม่จะถูกนำไปใช้กับไฟล์ในอนาคตในพื้นที่จัดเก็บข้อมูลของโดรน
แฟ้มเบื้องต้น	เมื่อเปิดใช้งาน ภาพลดลง为抓ากว่าไฟล์คอมไกรลงถูกจัดเก็บไว้ในพื้นที่จัดเก็บข้อมูลของรีโมทคอนโทรลเมื่อบันทึกวิดีโอ
ความจุแฟลชไดร์สูงสุด	เมื่อถึงขีดจำกัดแฟ้มแล้ว แฟ้มแรกจะถูกลบโดยอัตโนมัติ

- รีเซ็ตการตั้งค่ากล้อง: แตะเพื่อคืนค่าพารามิเตอร์ของกล้องทั้งหมดให้เป็นการตั้งค่าเริ่มต้น

การส่งข้อมูล

สามารถเลือกแพลตฟอร์มการสื่อสารเพื่อเพรียบบูรณ์ของกล้องในแบบเรียลไทม์ นอกเหนือไปยังสามารถตั้งค่าความถี่และโน碍ด้วยสัญญาณในการตั้งค่าระบบส่งข้อมูล

เกี่ยวกับ

แสดงข้อมูลต่าง ๆ อย่างเช่นอุปกรณ์, เชื่อ Wi-Fi, รุ่น, เวอร์ชันของแอป, ไฟร์วอลล์ของโดรน, ไฟร์มแวร์ RC, ข้อมูล FlySafe, SN เป็นต้น

แตะ Reset All Settings (รีเซ็ตการตั้งค่าทั้งหมด) เพื่อเริ่มต้นการตั้งค่า ซึ่งรวมถึงการตั้งค่ากล้อง กิมบล็อก และความปลอดภัยเป็นครั้งแรก

• ขาร์จอุปกรณ์ให้เต็มก่อนเปิดแอป DJI Fly

- จำเป็นต้องใช้ช้อนบูลอุปกรณ์เคลื่อนที่เมื่อใช้แอป DJI Fly ติดต่อผู้ให้บริการเครือข่ายไร้สายของคุณเพื่อบอก ระบบค่าใช้จ่ายสำหรับเบ็ดเตล็ด
- ถ้าคุณใช้โทรศัพท์เคลื่อนที่เป็นอุปกรณ์ ห้ามรับสายที่ไม่เว้ามาหรือใช้คุณสมบัติการรับส่งข้อความระหว่าง การบิน
- อ่านข้อความแจ้งเตือนบนความปลอดภัย ข้อความเตือน และข้อสงวนสิทธิ์ก่อนกดติดตาม รับทราบและ จดจำข้อกำหนดที่เกี่ยวข้องในพื้นที่ของศูนย์อาไว้ คุณศึกษาผู้รับผิดชอบผู้เดียวเท่านั้นที่ต้องรับทราบถึงข้อกำหนด ก่อนกดตีเกี่ยวข้อง และการบันแนแบบที่ได้รับอนุญาต
- a. อ่านและทำความเข้าใจข้อความเตือนต่าง ๆ ก่อนใช้การขึ้นบันไดแบบตัวโน้มตัว
- b. อ่านและทำความเข้าใจถึงข้อความเตือนต่าง ๆ และข้อสงวนสิทธิ์ก่อนจะตั้งค่าระดับความสูงที่อยู่ใกล้เจ้า กรรมตั้งค่าเริ่มต้น
- c. อ่านและทำความเข้าใจถึงข้อความเตือนต่าง ๆ และข้อสงวนสิทธิ์ก่อนจะสั่งให้บินแบบต่างๆ
- d. อ่านและทำความเข้าใจข้อความเตือนต่าง ๆ และคำเตือนข้อสงวนสิทธิ์เมื่ออยู่ใกล้หรืออยู่ใน GEO Zone
- e. อ่านและทำความเข้าใจถึงข้อความเตือนต่าง ๆ ก่อนใช้udemการบันทึกจังหวะ
- หากมีค่าเตือนขึ้นในแอป ให้จดโดยรอบของคุณกันที ณ ตำแหน่งที่ปลดกษ
- กบกวนข้อความเตือนทั้งหมดที่อยู่ในรายการที่แสดงในแอปก่อนขึ้นบันทึกครั้ง
- ใช้การสูบใช้จางในแอปเพื่อตักทักษะการบันทึกของคุณ หากคุณยังไม่เคยบันทึกมา ก่อนถ้าคุณยังไม่ปร ะสูบการบันทึกเพียงพอที่จะบันทึกโดยอัตโนมัติ
- แอปนี้ออกแบบมาเพื่อช่วยคุณในการบันทึกวิดีโอและภาพถ่ายของคุณ และห้ามพึ่งแอปเพื่อควบ คุมโดยบุคคลอื่น การใช้งานแอปนี้ของคุณต้องเป็นไปตามข้อกำหนดการใช้งานของ DJI Fly และนโยบายความเป็นส่วนตัวของ DJI อ่านทั้งหมดอย่างละเอียดได้ในแอป

ກາຄພວກ

ภาคผนวก

ข้อมูลจำเพาะ:

ໄສຣ (ຊື່: EB3WBC)

ນ້ຳຫັກເນື້ອຫັນບັນ	720 ກ.
ຂາດ (ຍາວ×ກວາງ×ສູງ)	ເນື້ອພັບ (ໃໝ່ຮົມໃບພັດ): 207×100.5×91.1 ມມ. ເນື້ອກາງອອກ (ໃໝ່ຮົມໃບພັດ): 258.8×326×105.8 ມມ.
ຄວາມຮົວເພີ່ມຫັນສູງສຸດ	10 ເມຕຣ/ວິນາກີ
ຄວາມຮົວລົດລົງສູງສຸດ	10 ເມຕຣ/ວິນາກີ
ຄວາມຮົວແວຮານສູງສຸດ (ໃກລີເຄືຍງົກປະຕົບບໍາກະເລ ໄຟເມລີມ) ^[1]	21 ເມຕຣ/ວິນາກີ
ຄວາມສູງສູງສຸດທີ່ບັນຫຼັບໄດ້	6,000 ມ. (19,685 ພຸດ)
ຮະຍະເວລາບັນສູງສຸດ ^[2]	46 ນາກີ
ເວລາໃນການບັນຍຸກົກທີ່ສູງສຸດ ^[3]	42 ນາກີ
ຮະຍະກາງບັນໄດ້ໂກລກທີ່ສຸດ	32 ກມ.
ການຕ້ານຄວາມເວັນລົມສູງສຸດ	12 ເມຕຣ/ວິນາກີ
ມຸນເຕັນຫັ້າ/ຄອຍຫລັງ (Pitch) ສູງສຸດ	35°
ອຸນໜີໃນການກຳຈຳ	-10 ຄົ້ນ 40°C (14 ຄົ້ນ 104°F)
GNSS	GPS + Galileo + BeiDou
ຮະຍະຄວາມແມ່ນຍໍາໃນການບັນຍຸກົກທີ່	ແບຕັ້ງ: ±0.1 ມ. (ພຽວອນການປັບຕຳແໜ່ງການມອງເຫັນ) ±0.5 ມ. (ພຽວອນການປັບຕຳແໜ່ງ GNSS)
ພື້ນທີ່ຈັດເກີບບ້ອນມູລກາຍໃນ	ແນວຮາບ: ±0.3 ມ. (ພຽວອນການປັບຕຳແໜ່ງການມອງເຫັນ) ±0.5 ມ. (ພຽວອນຮະບບການປັບຕຳແໜ່ງແມ່ນຍໍາສູງ)

ກລັວງ

ເຂັບເຂອຮົກພວ	ກລັວງມູນກວາງ: CMOS 1/1.3 ນັ້ວ, ພຶກເຊລົກທີ່ຄ່າຍໄດ້: 48 MP ກລັວງເກີເລືີບຮະຍະກລາງ: CMOS 1/1.3 ນັ້ວ, ພຶກເຊລົກທີ່ຄ່າຍໄດ້: 48 MP
ເລເບຕີ	ກລັວງມູນກວາງ FOV: 82° ພອົມແຕຕිຍົບເຖິງກັບ: 24 ມມ. ຮູ້ບັນແສງ: f/1.7 ໄຟກັສ: 1 ມ. ຄົ້ນ ∞ ກລັວງເກີເລືີບຮະຍະກລາງ FOV: 35° ພອົມແຕຕිຍົບເຖິງກັບ: 70 ມມ. ຮູ້ບັນແສງ: f/2.8 ໄຟກັສ: 3 ມ. ຄົ້ນ ∞

ISO	<p>จัดตั้ง</p> <p>ปกติและภาพเคลื่อนไหวช้า:</p> <ul style="list-style-type: none"> 100-6400 (สีปกติ) 100-1600 (D-Log M) 100-1600 (HLG) <p>กลางคืน:</p> <ul style="list-style-type: none"> 100-12800 (สีปกติ) <p>ภาพถ่าย</p> <ul style="list-style-type: none"> 100-6400 (12 MP) 100-3200 (48 MP)
สเปดชัตเตอร์อิเล็กทรอนิกส์	<p>กล้องบุกโจร</p> <p>ภาพถ่าย 12MP: 1/16000-2 วินาที (2.5-8 วินาทีสำหรับภาพเปิดรับแสงนานแบบจำลอง)</p> <p>ภาพถ่าย 48MP: 1/8000-2 วินาที</p> <p>กล้องเกลเชอร์ยะกลาง</p> <p>ภาพถ่าย 12MP: 1/16000-2 วินาที (2.5-8 วินาทีสำหรับภาพเปิดรับแสงนานแบบจำลอง)</p> <p>ภาพถ่าย 48MP: 1/8000-2 วินาที</p>
ขนาดภาพถ่ายสูงสุด	<p>กล้องบุกโจร: 8064×6048</p> <p>กล้องเกลเชอร์ยะกลาง: 8064×6048</p>
ไฟเบดถ่ายภาพนิ่ง	<p>กล้องบุกโจร</p> <p>ถ่ายภาพเดียว: 12 MP และ 48 MP</p> <p>ถ่ายภาพต่อเนื่อง: 12 MP, 3/5/7 เฟรม, 48 MP, 3/5 เฟรม</p> <p>ถ่ายครองค่าแสงอัตโนมัติ (AEB): 12 MP, 3/5 เฟรม, 48 MP</p> <p>3/5 เฟรมที่ 0.7 EV step</p> <p>ถ่ายแบบตั้งเวลา:</p> <ul style="list-style-type: none"> 12 MP, 2/3/5/7/10/15/20/30/60 วินาที 48 MP, 5/7/10/15/20/30/60 วินาที <p>กล้องเกลเชอร์ยะกลาง</p> <p>ถ่ายภาพเดียว: 12 MP และ 48 MP</p> <p>ถ่ายภาพต่อเนื่อง: 12 MP, 3/5/7 เฟรม, 48 MP, 3/5 เฟรม</p> <p>ถ่ายครองค่าแสงอัตโนมัติ (AEB): 12 MP, 3/5 เฟรม, 48 MP</p> <p>3/5 เฟรมที่ 0.7 EV step</p> <p>ถ่ายแบบตั้งเวลา:</p> <ul style="list-style-type: none"> 12 MP, 2/3/5/7/10/15/20/30/60 วินาที 48 MP, 5/7/10/15/20/30/60 วินาที
ฟอร์แมตภาพถ่าย	JPEG/DNG (RAW)
ความละเอียดวิดีโอ ^[4]	<p>กล้องบุกโจร:</p> <p>H.264/H.265</p> <p>4K: 3840×2160@24/25/30/48/50/60/100 fps</p> <p>FHD: 1920×1080@24/25/30/48/50/60/100/200 fps</p> <p>2.7K การถ่ายภาพแนวตั้ง: 1512×2688@24/25/30/48/50/60 fps</p> <p>การถ่ายภาพแนวตั้ง FHD: 1080×1920@24/25/30/48/50/60 fps</p> <p>กล้องเกลเชอร์ยะกลาง:</p> <p>H.264/H.265</p> <p>4K: 3840×2160@24/25/30/48/50/60/100 fps</p> <p>FHD: 1920×1080@24/25/30/48/50/60/100/200 fps</p> <p>2.7K การถ่ายภาพแนวตั้ง: 1512×2688@24/25/30/48/50/60 fps</p> <p>การถ่ายภาพแนวตั้ง FHD: 1080×1920@24/25/30/48/50/60 fps</p>

รูปแบบวิดีโอ	MP4 (MPEG-4 AVC/H.264, HEVC/H.265)
อัตราบีตของวิดีโอสูงสุด	H.264/H.265: 150 Mbps
ไฟล์ที่รองรับ	exFAT
ไฟเบลสีและวิธีการสุ่มตัวอย่าง	กล้องมุมกว้าง ปกติ: 8 บิต 4:2:0 (H.264/H.265) HLG/D-Log M: 10 บิต 4:2:0 (H.265) กล้องteleซูมระยะกลาง ปกติ: 8 บิต 4:2:0 (H.264/H.265) HLG/D-Log M: 10 บิต 4:2:0 (H.265)
ชุมสีจัดภัล	กล้องมุมกว้าง: 1-3 เท่า กล้องteleซูมระยะกลาง: 3-9 เท่า
กีฬา	
กันสั่น	3-axis (Tilt, Roll, Pan)
ขอบเขตถ่ายทางเทคนิค	ก้มลง: -135° ถึง 70° เอียงซ้ายขวา: -50° ถึง 50° หันซ้ายขวา: -27° ถึง 27°
ขอบเขตถ่ายทางเทคนิค	ก้มลง: -90° ถึง 60° หันซ้ายขวา: -5° ถึง 5°
ความเร็วควบคุมสูงสุด (ก้มลง)	100°/วินาที
ขอบเขตการตั้งระดับเชิงบูรณาการ	±0.0037°
ระบบรักษาสิ่งกีดขวางต่าง ๆ	
ประเภทการตรวจจับ	ระบบการมองเห็นด้วยกล้องสองตัวแบบรอบกิจกรรม เสริมด้วยระบบตรองจับอินฟราเรดสามมิติตรองด้านล่างของโดรน
ข้างหน้า	ขอบเขตการประเมิน: 0.5-18 เมตร ขอบเขตการตรวจจับ: 0.5-200 เมตร ความเร็วในการตรวจจับแบบมีประสิทธิภาพ: ความเร็วในการบัน ≤ 15 เมตร/วินาที FOV: แวงวนรอบ 90°, แนวตั้ง 72°
ข้างหลัง	ขอบเขตการประเมิน: 0.5-18 เมตร ความเร็วในการตรวจจับแบบมีประสิทธิภาพ: ความเร็วในการบัน ≤ 14 เมตร/วินาที FOV: แวงวนรอบ 90°, แนวตั้ง 72°
ด้านข้าง	ขอบเขตการประเมิน: 0.5-30 เมตร ความเร็วในการตรวจจับแบบมีประสิทธิภาพ: ความเร็วในการบัน ≤ 14 เมตร/วินาที FOV: แวงวนรอบ 90°, แนวตั้ง 72°
ด้านบน	ขอบเขตการประเมิน: 0.5-18 เมตร ความเร็วในการตรวจจับแบบมีประสิทธิภาพ: ความเร็วในการบัน ≤ 6 เมตร/วินาที FOV: ด้านหน้าและด้านหลัง 72°, ซ้ายและขวา 90°
ด้านล่าง	ขอบเขตการประเมิน: 0.3-14 เมตร ความเร็วในการตรวจจับแบบมีประสิทธิภาพ: ความเร็วในการบัน ≤ 6 เมตร/วินาที FOV: ด้านหน้าและด้านหลัง 106°, ซ้ายและขวา 90°
สภาพแวดล้อมในการใช้งาน	เดินหน้า อยู่หลัง ซ้าย ขวา และขึ้นด้านบน: พื้นผิวที่มีรูปร่างที่ไม่เป็นเหลี่ยมได้และมีแสงเพียงพอที่ (ลักษณะกว่า 15) ด้านล่าง: พื้นผิวที่มีรูปร่างที่ไม่เป็นเหลี่ยมได้ สะท้อนแสงแบบกระจายมากกว่า 20% (เช่น ผับบัง ตันบี ผู้คุบ) และมีแสงสว่างเพียงพอ (ลักษณะกว่า 15)

ឱេបខែវិនិច្ឆ័ន់ 3D	ថែរកវត្ថុ: 0.1-8 ម. (ការសោរការងារក្នុង 10%) FOV: ដោយបាននិងដោយអង់ 60°, ចាយនិងខ្លាំ 60°
ការសំណើនៅក្នុង	
របៀបការសំណើនៅក្នុង	O4
គុណភាពបុរណនៃសំណើនៅក្នុង	វិនិច្ឆ័ន់ 1080p/30fps, 1080p/60fps
គុណភាពនៃការងារក្នុង [5]	2.4000-2.4835 GHz, 5.170-5.250 GHz, 5.725-5.850 GHz
កំលែងនៃការសំណើនៅក្នុង (EIRP)	2.4 GHz: < 33 dBm (FCC), < 20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.1 GHz: < 23 dBm (CE) 5.8 GHz: < 33 dBm (FCC), < 30 dBm (SRRC), < 14 dBm (CE)
របៀបការសំណើនៅក្នុងកូលកីឡូ (កីឡូ) [6]	20 កីឡូម៉ែត្រ (FCC), 10 កីឡូម៉ែត្រ (CE/SRRC/MIC)
របៀបការសំណើនៅក្នុងកូលកីឡូ (កីឡូ) [7]	ការរបករបៀបកីឡូ: ខេត្តម៉ែង, ប្រមាណ 1.5-4 កម. ការរបករបៀបការងារ: ខេត្តម៉ែង, ប្រមាណ 4-10 កម. ការរបករបៀបការងារ: ខេត្តបឹង/ឃាយកេខេត្ត, ប្រមាណ 10-20 កម.
របៀបការសំណើនៅក្នុងកូលកីឡូ (កីឡូ) [8]	ការរបករបៀបកីឡូ: ប្រមាណ 0-0.5 កម. ការរបករបៀបកីឡូ: ប្រមាណ 0.5-3 កម.
គុណភាពទឹកការងារបានបិន្ទុក្នុងកូលកីឡូ [9]	O4: 10 MB/s (ទឹកការងារបានបិន្ទុក្នុងកូលកីឡូ DJI RC 2) 10 MB/s (ទឹកការងារបានបិន្ទុក្នុងកូលកីឡូ DJI RC-N2) Wi-Fi 5: 30 MB/s
គុណភាពអេបងការងារបានបិន្ទុក្នុងកូលកីឡូ [10]	ទឹកការងារបានបិន្ទុក្នុងកូលកីឡូ: ប្រមាណ 120 ms សោភាគក 6 សោ, 2T4R
Wi-Fi	
ព្រឹត្តិកទូទៅ	802.11 a/b/g/n/ac
គុណភាពនៃការងារក្នុង	2.4000-2.4835 GHz, 5.725-5.850 GHz
កំលែងនៃការសំណើនៅក្នុង (EIRP)	2.4 GHz: <20 dBm (FCC/CE/SRRC/MIC) 5.8 GHz: <20 dBm(FCC/SRRC), <14 dBm(CE)
Bluetooth	
ព្រឹត្តិកទូទៅ	Bluetooth 5.2
គុណភាពនៃការងារក្នុង	2.4000-2.4835 GHz
កំលែងនៃការសំណើនៅក្នុង (EIRP)	<10 dBm
បណ្តុះបណ្តាលការងារ (ស៊ូ: BWX233-4241-14.76)	
គុណភាពបណ្តុះបណ្តាល	4241 mAh
បានបុក	267 g.
ផែនតំបន់ថាមពេលការងារ	14.76 V
បានបុកថាមពេលការងារ	17 V
បណ្តុះបណ្តាលបណ្តុះបណ្តាល	Li-ion 4S
បណ្តុះបណ្តាលការងារ	LiNiMnCoO2
ផលិតកម្ម	62.6 Wh
អុខក្សុបិន្ទុការងារ	5 សៀវ 40°C (41 សៀវ 104°F)
វេលានៃការងារ	ប្រមាណ 80 ហាត់ (រវាងការងារបានបិន្ទុក្នុងកូលកីឡូ DJI 65W) ប្រមាណ 60 ហាត់ (រវាងការងារបានបិន្ទុក្នុងកូលកីឡូ DJI 100W USB-C និងខ្លួនខ្លួន)

กําชาร์จ

ไฟเข้า	กําชาร์จแบบพกพา DJI 65W: 100-240 V (AC), 50-60 Hz, 2 A อะแดปเตอร์ชาร์จไฟ DJI 100W USB-C: 100-240 V (AC), 50-60 Hz, 2.5 A
เอาต์พุต ^[11]	กําชาร์จแบบพกพา DJI 65W: USB-C: 5 V = 5 A; 9 V = 5 A; 12 V = 5 A; 15 V = 4.3 A; 20 V = 3.25 A; 5-20 V = 3.25 A USB-A: 5 V = 2 A อะแดปเตอร์ชาร์จไฟ DJI 100W USB-C: สูงสุด 100 W (รวม)
กำลังไฟ	กําชาร์จแบบพกพา DJI 65W: 65 W อะแดปเตอร์ชาร์จไฟ DJI 100W USB-C: 100 W

อัปชาร์จแบบเต่อร์

ไฟเข้า	USB-C: 5-20 V สูงสุด 5 A
เอาต์พุต (การสำลับกำลัง)	ช่องแบบเต่อร์: 12-17 V สูงสุด 3.5 A
เอาต์พุต (การชาร์จ)	ช่องแบบเต่อร์: 12-17 V สูงสุด 5 A
เอาต์พุต (USB-C)	USB-C: 5 V = 3 A; 9 V = 5 A; 12 V = 5 A; 15 V = 5 A; 20 V = 4.1 A
ประเภทการชาร์จ	ชาร์จแบบเต่อร์สำหรับอุปกรณ์ตามลำดับ
ความบันทึกได้	แบบเต่อร์โดยอัตโนมัติ: DJI Air 3

กําชาร์จในรถยนต์

ไฟเข้า	กำลังไฟไฟเบ้าจราจรรถยนต์: 12.7-16 V, 6.5 A, พัสดุแรงดันไฟฟ้า 14 V (DC)
ไฟออก	USB-C: 5 V = 5 A; 9 V = 5 A; 12 V = 5 A; 15 V = 4.3 A; 20 V = 3.25 A; 5-20 V, 3.25 A USB-A: 5 V = 2 A
กำลังไฟ	65 W

อุณหภูมิของชาร์จ

5 ถึง 40°C (41 ถึง 104°F)

พื้นที่จัดเก็บข้อมูล

การ์ด microSD กึ่งแบบสำเร็จ	SanDisk Extreme PRO 32GB V30 U3 A1 microSDHC Lexar 1066x 64GB V30 U3 A2 microSDXC Lexar 1066x 128GB V30 U3 A2 microSDXC Lexar 1066x 256GB V30 U3 A2 microSDXC Lexar 1066x 512GB V30 U3 A2 microSDXC Kingston Canvas GO! Plus 64GB V30 U3 A2 microSDXC Kingston Canvas GO! Plus 128GB V30 U3 A2 microSDXC Kingston Canvas React Plus 64GB V90 U3 A1 microSDXC Kingston Canvas React Plus 128GB V90 U3 A1 microSDXC Kingston Canvas React Plus 256GB V90 U3 A1 microSDXC Samsung EVO Plus 512GB V30 U3 A2 microSDXC
-----------------------------	-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

รีเมทคอนโทรล DJI RC-N2 (รุ่น: RC151)

ระยะเวลาในการใช้งานสูงสุด	เมื่อไฟดับชาร์จอุปกรณ์เคลื่อนที่ได้ ๆ: 6 ชั่วโมง เมื่อชาร์จอุปกรณ์เคลื่อนที่: 3.5 ชั่วโมง
ขนาดให้เปลี่ยนสูตรของอุปกรณ์เคลื่อนที่ที่รองรับ	180×86×10 มม.
อุณหภูมิในการทำงาน	-10 ถึง 40°C (14 ถึง 104°F)

ឧបអក្សរិបសនះម៉ាទ័រ	5 តើ 40°C (41 តើ 104°F)
វេលាបានការងារ	2.5 ម៉ោង
ប្រពេកការងារ	ខរដៃបានឱ្យដោះម៉ាទ័រ 5V/2A
គ្រាមចុបេបតេលទៅរី	18.72 Wh (3.6 V, 2600 mAh×2)
មិនិត្យបង់បញ្ហាបេតេលទៅរី	18650 Li-ion
ឈាមតាមរយៈ	104.22×149.95×45.25 មម.
ប៉ាងប៉ក	375 ន.
ប្រពេក USB Port ក៏ទែរសំណង	Lightning, USB-C, Micro USB (ខ្លួនយកគោលការណ៍)
គ្រាមតីនការជាមុនការសំវតែតែ ^[5]	2.4000-2.4835 GHz, 5.170-5.250 GHz, 5.725-5.850 GHz
ការសំវតែតែការសំសង្គមបាល (EIRP)	2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.1 GHz: <23 dBm (CE) 5.8 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <30 dBm (SRRC)

រូបភាពនៃ DJI RC 2 (ស៊ីវិនិ: RC331)

រោយៈវេលាបានការងារ	3 ម៉ោង
ឧបអក្សរិបសនះម៉ាទ័រ	-10 តើ 40°C (14 តើ 104°F)
ឧបអក្សរិបសនះការងារ	កាយឈើបានឱ្យដោះ: -30 តើ 60°C (-22 តើ 140°F) ឱ្យដោះការងារ: -30 តើ 45°C (-22 តើ 113°F) សាមែក: -30 តើ 35°C (-22 តើ 95°F) បានកវាអាក់ដោះ: -30 តើ 25°C (-22 តើ 77°F)
ឧបអក្សរិបសនះម៉ាទ័រ	5° តើ 40°C (41° តើ 104°F)
វេលាបានការងារ	1.5 ម៉ោង
ប្រពេកការងារ	ទេរសករម្យការងារ 9V /3A
គ្រាមចុបេបតេលទៅរី	22.32 Wh (3.6 V, 3100 mAh×2)
មិនិត្យបង់បញ្ហាបេតេលទៅរី	18650 Li-ion
ប្រពេកសារកំណត់	LiNiMnCoO2
GNSS	GPS + Galileo + BeiDou
គ្រាមចុបេបតេលទៅរី	32 GB + ផើបីដែលកើតឡើបានឱ្យដោះ (ជាមួយការពិនិត្យ microSD)
ការពិនិត្យ SD ក៏ទែរសំណង	microSD card សំគាល់ UHS-I Speed Grade 3 ឬខ្លួន
ការពិនិត្យ microSD ក៏ណោបារាំង	SanDisk Extreme PRO 64GB V30 A2 microSDXC SanDisk High Endurance 64GB V30 microSDXC Lexar 256GB V30 A2 microSDXC Samsung EVO 64GB V30 microSDXC Samsung EVO Plus 128GB V30 microSDXC Samsung EVO Plus 256GB V30 microSDXC Kingston 256GB V30 microSDXC
គ្រាមសំវតែតែប៉ាងប៉ក	700 nits
គ្រាមសំខាន់ខាងក្រោមប៉ាងប៉ក	1920×1080
ឈាមតាមរយៈ	5.5 ម៉ោង
វេលាបានការងារ	60 fps
គ្រាមសំវតែតែប៉ាងប៉ក	ប៉ែតិក 10 ចុច
គ្រាមសំវតែតែប៉ាងប៉ក	ឯកតាមគ្រាមសំវតែតែប៉ាងប៉ក: 168.4×132.5×46.2 មម. ឯកតាមគ្រាមសំវតែតែប៉ាងប៉ក: 168.4×132.5×62.7 មម.
ប៉ាងប៉ក	របៀបការងារ 420 ករណី

การส่งวิดีโอ

เสาอากาศ	เสาอากาศ 4 เสา, 2T4R
ความถี่ในการดำเนินการส่งวิดีโอ ^[5]	2.4000-2.4835 GHz, 5.170-5.250 GHz, 5.725-5.850 GHz
กำลังในการส่งสัญญาณ (EIRP)	2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.1 GHz: <23 dBm (CE) 5.8 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <30 dBm (SRRC)

Wi-Fi

โปรโตคอล Wi-Fi	802.11 a/b/g/n/ac/ax
ความถี่ชั้นบันทึก Wi-Fi	2.4000-2.4835 GHz, 5.150-5.250 GHz, 5.725-5.850 GHz
กำลังในการส่งสัญญาณ Wi-Fi (EIRP)	2.4 GHz: <26 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.1 GHz: <23 dBm (FCC/CE/SRRC/MIC) 5.8 GHz: <23 dBm (FCC/SRRC), <14 dBm (CE)

Bluetooth

โปรโตคอล Bluetooth	BT 5.2
ความถี่การทำงาน Bluetooth	2.4000-2.4835 GHz
กำลังส่งบลูทูธ (EIRP)	< 10 dBm

- [1] 19 เมตร/วินาที ในสภาวะพยุ่งป่า
- [2] กำกับวัดโดยใช้ DJI Air 3 บันดูว่าความเร็วของท่อที่ 28.8 กม./ชม. ในสภาพแวดล้อมที่ไร้ร่องรอยระดับน้ำทะเล โดยปิด APAS, เปิด AirSense, พรารถเนื้อร่องของล้องจึงค่าใช้ตัวที่ 1080p/24fps, ปิดไฟหน้าและบันทึกเวลาด้วยแบตเตอรี่ 100% จนถึง 0% ข้อมูลสำหรับใช้วิธีอ้างอิงเท่านั้น โปรดตัดหัวใจทักษะที่การแจ้งเตือนในแอปใบอนุญาตฯ หัวใจการบันทึก
- [3] กำกับวัดโดยใช้ DJI Air 3 บันดูว่าท่อที่ในสภาพแวดล้อมที่ไร้ร่องรอยที่ระดับน้ำทะเล โดยปิด APAS, เปิด AirSense, พรารถเนื้อร่องของท่อที่ 1080p/24fps, ปิดไฟหน้าและบันทึกเวลาด้วยแบตเตอรี่ 100% จนถึง 0% ข้อมูลสำหรับใช้วิธีอ้างอิงเท่านั้น โปรดตัดหัวใจการบันทึก
- [4] เฟรมเรตต์เก็บตัวที่ 100 fps และ 200 fps วิดีโอด้วยตัวที่ได้จดจำเป็นแล้วเป็นวิดีโอภาพเคลื่อนไหวช้า 4K/100fps รองรับ H.265 เท่านั้น
- [5] สามารถใช้ 5.170-5.250 GHz ได้ในประเทศไทยและภูมิภาคที่ได้รับอนุญาตตามกฎหมายและเป็นไปตามที่กำหนดไว้
- [6] วิธีในสภาพแวดล้อมกลางอ้างอิงที่ไฟเส้นสีส้มคิดของแสงและไฟเส้นสัญญาณบนหัวตา ข้อมูลหัวตาและสอดคล้องช่วงการสื่อสารที่ใกล้ที่สุดต่อไปนี้
- [7] ข้อมูลได้จากการทดสอบของบายาที่ได้มาตรฐาน FCC ในสภาพแวดล้อมที่ไฟเส้นสีส้มคิดของแสงและไฟเส้นสัญญาณบนหัวตาตามปกติ ใช้สำหรับการอ้างอิงเท่านั้นและไม่ใช้รับประทานโดยทางการของจังหวัด
- [8] ข้อมูลได้จากการทดสอบของบายาที่ได้มาตรฐาน FCC ในสภาพแวดล้อมที่ไฟเส้นสีส้มคิดของแสงและไฟเส้นสัญญาณบนหัวตาตามปกติ ใช้สำหรับการอ้างอิงเท่านั้นและไม่ใช้รับประทานโดยทางการของจังหวัด
- [9] วัดในสภาพแวดล้อมของห้องทดลองที่ไฟเส้นสัญญาณบนหัวตาตามปกติ 2.4 GHz และ 5.8 GHz ความเร็วในการดาวน์โหลดต่ำกว่า 82 W และที่เข้าร่วมจะจัดสรรกำลังไฟออกของทั้งสอง功率ตามปกติ
- [10] ข้อมูลยังคงบันทึกของสภาวะแวดล้อมบริเวณที่ตั้งห้องเรียนและอุปกรณ์เครื่องมือ
- [11] เมื่อใช้ท่อที่ตั้งห้องเรียนและอุปกรณ์เครื่องมือ ให้ตั้งห้องเรียนและอุปกรณ์เครื่องมือ

เมटริกซ์ฟังก์ชันของกล้อง

		กล้องบุบกัวง	กล้องเกเลชูมระยะกลาง
ภาพถ่าย	ถ่ายภาพเดียว	✓	✓
	ถ่ายภาพต่อเนื่อง	✓	✓
	การถ่ายภาพคร่าวกการเปิดรับแสงอัตโนมัติ	✓	✓
	ถ่ายแบบตั้งเวลา	✓	✓
	Pano	✓	✓ ^[1]
	Hyperlapse (ถ่ายภาพแบบ Timelapse และเคลื่อนไหวกล้องไปด้วย)	✓	✓
วิดีโอ	เคลื่อนไหวช้า	✓	✓
	โหมด Night	✓	✓
	MasterShots	✓	✓
	QuickShots	✓	✓ ^[2]
	FocusTrack	✓	✓

[1] กล้องเกเลชูมระยะกลางรองรับเฉพาะบุบบานของสเปียร์แบบพานิรามาเท่านั้น

[2] กล้องเกเลชูมระยะกลางไม่รองรับโหมด Asteroid ของ QuickShots

การใช้งานร่วมกับอุปกรณ์อื่น ๆ

เขียนบนเว็บไซต์ต่อไปนี้เพื่อดูข้อมูลเกี่ยวกับผลิตภัณฑ์ที่ใช้ร่วมกันได้

<https://www.dji.com/air-3/faq>

การอัปเดตเฟิร์มแวร์

ใช้ DJI Fly หรือ DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series) เพื่ออัปเดตเฟิร์มแวร์ของโดรนและรีโมทคอนโทรล

การใช้อปเปอร์เรชัน DJI Fly

เมื่อเชื่อมต่อโดรนหรือรีโมทคอนโทรลกับแอป DJI Fly คุณจะได้รับการเตือน เมื่อเฟิร์มแวร์ใหม่พร้อมให้อัปเดต หากต้องการเริ่มอัปเดต ให้เชื่อมต่อรีโมทคอนโทรลหรืออุปกรณ์เคลื่อนที่ของคุณกับอินเทอร์เน็ตและดำเนินการตามคำแนะนำ บันจอก คุณไม่สามารถอัปเดตเฟิร์มแวร์ได้ ถ้ารีโมทคอนโทรลไม่ได้เชื่อมต่อ กับโดรน ต้องใช้การเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ต

การใช้งาน DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series)

อัปเดตโดรนและเฟิร์มแวร์ของรีโมทคอนโทรลและจากกับโน้ตบุ๊ก DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series)

ดำเนินการแบบง่ายด้านล่างเพื่ออัปเดตเฟิร์มแวร์ของโดรน:

- เปิด DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series) บนคอมพิวเตอร์ของคุณ และล็อกอินด้วยบัญชี DJI ของคุณ
- เปิดโดรน และเชื่อมต่อโดรนกับคอมพิวเตอร์ผ่านพอร์ต USB-C ภายใน 20 วินาที
- เลือก DJI Air 3 และคลิก Firmware Updates (อัปเดตเฟิร์มแวร์)
- เลือกเวอร์ชันเฟิร์มแวร์
- รอการดาวน์โหลดเฟิร์มแวร์ การอัปเดตเฟิร์มแวร์จะเริ่มเองอัตโนมัติ
- รอให้การอัปเดตเฟิร์มแวร์เสร็จ

ดำเนินการแบบง่ายด้านล่างเพื่ออัปเดตเฟิร์มแวร์ของรีโมทคอนโทรล:

- เปิด DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series) บนคอมพิวเตอร์ของคุณ และล็อกอินด้วยบัญชี DJI ของคุณ
- เปิดรีโมทคอนโทรล และเชื่อมต่อ กับคอมพิวเตอร์ผ่านพอร์ต USB-C
- เลือกรีโมทคอนโทรลที่เกี่ยวข้องและคลิกที่ Firmware Updates (อัปเดตเฟิร์มแวร์)
- เลือกเวอร์ชันเฟิร์มแวร์
- รอการดาวน์โหลดเฟิร์มแวร์ การอัปเดตเฟิร์มแวร์จะเริ่มเองอัตโนมัติ
- รอให้การอัปเดตเฟิร์มแวร์เสร็จ



- เฟิร์มแวร์ของแบตเตอรี่รวมอยู่ในเฟิร์มแวร์ของโดรน อย่าลืมอัปเดตแบตเตอรี่ก่อนหน้า
- ตรวจสอบว่าได้ดำเนินขั้นตอนก้างหมุดเพื่ออัปเดตเฟิร์มแวร์ มีฉะนับ การอัปเดตอาจล้มเหลว
- ตรวจสอบว่าคอมพิวเตอร์เชื่อมต่อ กับอินเทอร์เน็ตแล้วในระหว่างที่อัปเดต
- ก่อนจะอัปเดต ตรวจสอบให้แน่ใจว่าแบตเตอรี่ชาร์จแล้วอย่างน้อย 40% และรีโมทคอนโทรลชาห์จแล้วอย่างน้อย 20%
- อย่าคัดปลีซสาย USB-C ระหว่างการอัปเดต
- การอัปเดตเฟิร์มแวร์อาจใช้เวลาประมาณ 10 นาที เป็นเรื่องปกติที่กินบ่องจางไม่ทำงานไฟแสดงสถานะโดรน กะพรับและโดรนจะรบุตลง รอจนกว่าการอัปเดตเสร็จเรียบร้อย

ไปที่ลิงก์ด้านล่างเพื่อดูเอกสารเผยแพร่ประจำรุ่น Air 3 สำหรับข้อมูลการอัปเดตเฟิร์มแวร์เพิ่มเติมเพื่อการตรวจสอบย้อนกลับ

<https://www.dji.com/air-3/downloads>

รายการตรวจสอบหลังเก็บวีบัน

- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ทำการตรวจสอบด้วยสายตาเพื่อดูว่าโดรน รีโมทคอนโทรล กล้องคิมบอร์ด แบบตเตอเรอร์ไดร์นอวัชรีย์ และใบพัดน้ำของสปาร์ดติดต่อฝ่ายดูแลลูกค้าของ DJI หากพบว่ามีความเสียหายใด ๆ
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเลนส์กล้องและเซ็นเซอร์ระบบการมองเห็นบันสະอาทิต
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าจัดเก็บโดรนอย่างถูกต้องก่อนนำไปใช้งาน

คำแนะนำในการบำรุงรักษา

เพื่อหลีกเลี่ยงการบาดเจ็บร้ายแรงต่อเด็กและสัตว์ โปรดปฏิบัติตามกฎระเบียบดังต่อไปนี้:

- ซื้อส่วนบนมาตรฐานเด็ก เช่น สายเคเบิลและสายรัด เนื่องจากสายอาจหักง่ายหากถูกดึงตัว
- เก็บแบบต่อสายไดร์นอวัชรีย์และรีโมทคอนโทรลไว้ในที่แห้งและเย็น ห้องจากแสงแดดโดยตรงเพื่อให้แห้งเชิงร้าว
- ลองใช้หัวกัดล้องสันพัสดุที่หัวกัดล้องในบ้านหรือห้องของเหลวอื่น ๆ หากเปรียบ ให้เข็มหัวหั่นสปาร์ดล้อตหัวสปาร์ดหัวอุณหภูมิ 14 ถึง 113 ° F (-10 ถึง 45 ° C)
- อย่าใช้หัวกัดล้องสันพัสดุที่หัวกัดล้องในบ้านหรือห้องของเหลวอื่น ๆ หากเปรียบ ให้เข็มหัวหั่นสปาร์ดล้อตหัวสปาร์ดหัวอุณหภูมิ 14 ถึง 113 ° F (-10 ถึง 45 ° C)
- ปิดโดรนก็ตกลงในน้ำอาจทำให้ตัวเครื่องลื่นไถล่บนผิวน้ำและหลุดรอด บนชั้น กินเบอร์ หรือสารไวไฟอื่น ๆ ในกรณีที่ต้องตกน้ำ ห้ามนำกลับมาใช้งานอีกครั้ง
- ห้ามเชื่อมต่อผลิตภัณฑ์น้ำกับอินเทอร์เฟซ USB กีฬากว่าเวอร์ชัน 3.0 ห้ามเชื่อมต่อผลิตภัณฑ์น้ำกับ “พาวเวอร์ USB” หรืออุปกรณ์ที่คล้ายกัน
- ตรวจสอบส่วนบนของโดรนทุกชิ้นหลังจากเกิดการชนบุก ฯ ครั้ง หรือการถูกกระแทกอย่างรุนแรง หากมีปัญหาหรือคำาถามใด ๆ โปรดติดต่อตัวแทนจำหน่ายที่ได้รับอนุญาตของ DJI
- ตรวจสอบไฟแสดงระดับแบบตเตอเรอร์อย่างสม่ำเสมอ เพื่อดูระดับแบบตเตอเรอร์ปัจจุบันและอายุการใช้งานแบบตเตอเรอร์โดยรวม แบบตเตอเรียชาร์จได้ 200 ครั้ง ไม่แนะนำให้ใช้งานต่อหลังจากนั้น
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้เคลือบเข้ำร่องโดยพับบานโดยไม่ปิดเครื่องแล้ว
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้เคลือบเข้ำร่องโดยพับบานโดยไม่ปิดเครื่องแล้ว
- แบบตเตอเรียชาร์จใหม่ล็อกเป็นหลังจากการจัดเก็บเป็นเวลาหนึ่ง ชาร์จแบบตเตอเรอร์เพื่อให้ออกจากโหมดสล๊อป
- ใช้ผลิตภัณฑ์ ND หากจำเป็นต้องใช้เวลาบานในการเปิดรับแสง โปรดดูข้อมูลผลิตภัณฑ์ที่เกี่ยวข้องกับวิธีการติดตั้งฟิล์มตัว ND
- จัดเก็บและบันส่งโดรน รีโมทคอนโทรล แบบตเตอเรีย และกีฬาร์จในสภาพแวดล้อมที่แห้ง แนะนำให้หันด้านที่เป็นแบบตเตอเรีย ประมาณ 40% ไม่มีข้อกำหนดพิเศษด้านระดับความสูงระหว่างการขนส่งหรือการจัดเก็บ
- ทดสอบแบบตเตอเรียออกก่อนซื้อบาธุรังโดยรุ่น (เช่น การทำความสะอาดหรือการติดและการทดสอบในพัด) ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้รับและได้รับการบันส์สก์เพื่อทดสอบการทำงานของแบบตเตอเรีย ชั้นนำ ทำความสะอาดและล้างเครื่องด้วยน้ำอุ่น ไม่ควรใช้สารเคมีหรือสบู่
- ดูแลและรักษาโดรน รีโมทคอนโทรล แบบตเตอเรีย และกีฬาร์จในสภาพแวดล้อมที่แห้ง แนะนำให้หันด้านที่เป็นแบบตเตอเรีย ประมาณ 40% ไม่มีข้อกำหนดพิเศษด้านระดับความสูงระหว่างการขนส่งหรือการจัดเก็บ
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ปิดแบบตเตอเรียก่อนเปลี่ยนหัวรับสัญญาณหรือติดตั้งตัวอัตโนมัติ
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ปิดแบบตเตอเรียก่อนเปลี่ยนหัวรับสัญญาณหรือติดตั้งตัวอัตโนมัติ

ขั้นตอนการแก้ไขปัญหา

1. ทำให้เงื่อนไขสามารถใช้แบบเตอเร่ก่อนการบันทึกแรก
ต้องคงระดับแบบเตอเร่โดยการชำระเงินแบบเตอเร่ก่อนใช้งานเป็นครั้งแรก
2. วิธีการแก้ไขปัญหาเกี่ยวกับการโคลนเครื่องในระหว่างการบัน
ค่าลิเบรต IMU และเข็มกิกใน DJI Fly หากยังพบปัญหา ให้ติดต่อฝ่ายดูแลลูกค้าของ DJI
3. ฝ่ายพัฒนากลุ่ม
ตรวจสอบแบบเตอเร่ไดร์เวอร์จัดริยะและรีโมทคอนโทรลเมื่อการเปิดใช้งานโดยการชำระเงินหรือไม่ หากยังพบปัญหา ให้ติดต่อฝ่ายดูแลลูกค้าของ DJI
4. ปัญหาการเปิดและสตาร์ทเครื่อง
ตรวจสอบว่าแบบเตอเร่เมื่อพลังงานหรือไม่ หากใช่ โปรดติดต่อฝ่ายดูแลลูกค้าของ DJI หากไม่สามารถเรียบต้นได้ตามปกติ
5. ปัญหาการอัปเดต SW
ปฏิบัติตามคำแนะนำในคู่มือการใช้งานเพื่ออัปเดตเฟิร์มแวร์ หากการอัปเดตเฟิร์มแวร์ล้มเหลว ให้รีสตาร์ทอุปกรณ์ที่ตั้งหนาดแล้วลองอีกครั้ง หากยังพบปัญหา ให้ติดต่อฝ่ายดูแลลูกค้าของ DJI
6. ขั้นตอนในการรีเซ็ตเป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงานเมื่อการกำหนดค่าการทำงานที่กรอบล่าสุดใช้แอป DJI Fly เพื่อรีเซ็ตเป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน
7. ปัญหาการปิดระบบและปิดเครื่อง
ติดต่อฝ่ายดูแลลูกค้าของ DJI
8. วิธีการตรวจสอบการจัดการหาร์ดแวร์อย่างไม่ระมัดระวังในสภาพภูมิประเทศที่ไม่ปลอดภัย
ติดต่อฝ่ายดูแลลูกค้าของ DJI

ความเสี่ยงและคำเตือน

เมื่อไตรมาสร่วมกับความเสี่ยงหลังจากเปิดเครื่อง จะมีข้อความเตือนใน DJI Fly

ให้ความสนใจกับรายการสถานการณ์ด้านล่าง

1. หากสถานที่ไม่เหมาะสมสำหรับการบินขึ้น
2. หากตรวจสอบสิ่งที่ดูดขึ้นในระหว่างการบิน
3. หากทำแทะผู้ไม่เหมาะสมสำหรับการลงจอด
4. หากเข็มกิกและ IMU เกิดการรบกวนและจำเป็นต้องค่าลิเบรต
5. ปฏิบัติตามคำแนะนำสำหรับหน้าจอมือถือได้รับแจ้ง

การกำจัด



ปฏิบัติตามกฎหมายเบียบก้องถังที่เกี่ยวข้องกับอุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์เมื่อต้องการทิ้งโดรนและรีโมทคอนโทรล

การถอดแบบเตอเร่

ถอดแบบเตอเร่ในทันทีหากเดินทาง หลังจากพยายามช่วยเหลืออย่างสมบูรณ์แล้วเท่านั้น ห้ามถอดแบบเตอเร่ลงถังขยะทันทีไป ปฏิบัติตามข้อบังคับในท้องถิ่นอย่างเคร่งครัดเดียวที่กับการถอดและรีเซ็ตแบบเตอเร่

กังแบตเตอรี่กันกี หากไม่สามารถเปิดใช้ได้หลังจากการคายประจุมากเกินไป หากปุ่มเปิด/ปิดบันแบตเตอรี่ไดรบันอังจรียังใช้งานไม่ได้และแบตเตอรี่ไม่สามารถคงคายประจุอookได้หมด ให้ติดต่อตัวแทนจำหน่าย/ตัวแทนที่ได้รับอนุญาตเพื่อบอกความช่วยเหลือเพิ่มเติบ

ข้อมูลหลังการขาย

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

เราพร้อมให้ความช่วยเหลือ



ติดต่อ
ฝ่ายสนับสนุนของ DJI

ข้อความนี้อาจมีการเปลี่ยนแปลงได้

<https://www.dji.com/air-3/downloads>

หากคุณมีคำถามที่ยังไม่พบในเอกสารฉบับนี้ โปรดติดต่อ DJI โดยส่งข้อความไปที่
DocSupport@dji.com

DJI เป็นเครื่องหมายการค้าของ DJI
ลิขสิทธิ์ © 2024 DJI สงวนลิขสิทธิ์