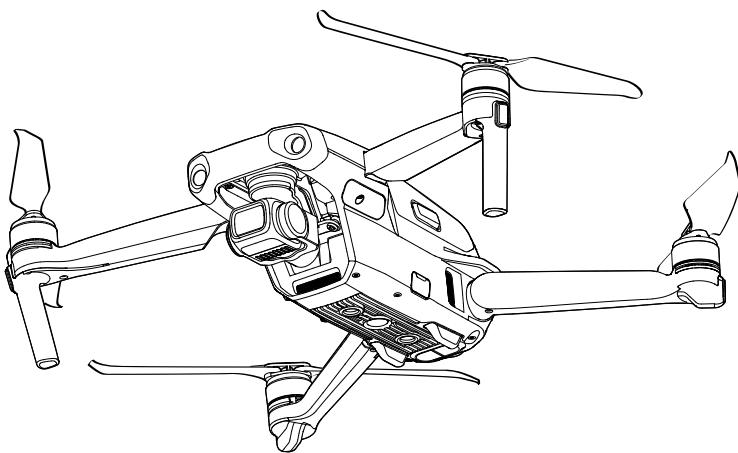


# MAVIC AIR 2

คู่มือการใช้งาน

v1.0

2020.05



dji

## ค้นหาคำสำคัญ

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

## ไปที่หัวข้อ

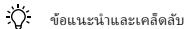
คลิกที่ลิงก์หัวข้อทั้งหมดในสารบัญ คลิกที่ลิงก์หัวข้อเพื่อไปที่หัวข้อนั้น

## พิมพ์เอกสารนี้

เอกสารนี้สามารถพิมพ์แบบความละเอียดสูงได้

## การใช้คุ่มมือ

คำอธิบายภาพ



## อ่านก่อนเขียนบินครั้งแรก

กรุณาอ่านเอกสารต่อไปนี้ก่อนจะใช้งาน DJI™ MAVIC™ Air 2:

1. เอกสารในกล่อง เอกสารสลับสีที่แลบคำแนะนำด้านความปลอดภัย
  2. คู่มือเริ่มใช้งานอย่างรวดเร็ว
  3. คู่มือการใช้งาน

ขอแนะนำให้ใช้มือถือส่องการใช้งานทั้งหมดที่เริ่มใช้ตั้งแต่การของ DJI และถ่ายเอกสารสัลส์ชีฟท์และคำแนะนำได้รับความปลอดภัยก่อนจะใช้งานจริงเป็นครั้งแรก เตรียมพร้อมก่อนครั้งแรกโดยการทบทวนคู่มือเพิ่มเติมใช้งานอย่างรวดเร็วและเข้าใจถึงวิธีการใช้งานนี้เพื่อทราบข้อมูลเพิ่มเติม

## วิดีโอสอนการใช้งาน

ไปที่วิวไซซ์ตันแลงหรือสแกนคิวอารีคิด เพื่อช่วยตัดสินใจการใช้งาน Mavic Air 2 ซึ่งจะสามารถใช้งาน Mavic Air 2 อย่างปลอดภัย

<http://www.dji.com/mavic-air-2/video>



ดาวน์โหลดแอป DJI Fly

ตรวจสอบให้แน่ใจว่าใช้อป DJI Fly ระหว่างบิน สแกนคิวอาร์โคเดที่ด้านขวา เพื่อดาวน์โหลดเวอร์ชันล่าสุด

ເວຼອຣ້ຫັນ Android ຂອງ DJI Fly ໃຊ້ຈານໄດ້ກັບ Android v6.0 ປະລິບໂທກ່າວ່າ ເວຼອຣ້ຫັນ iOS ຂອງ DJI Fly ໃຊ້ຈານໄດ້ກັບ iOS v10.0.2 ຫີ້ຍື່ມກ່າວ່າ

เพิ่มความปลอดภัยยิ่งขึ้น กรณีเจ้าตัวไม่รับ DII-EV และขอโทษด้วยว่าท่านอาจจะต้องรอผล DII-II ไว้



ดาวน์โหลด DJI Assistant 2 สำหรับ Mavic

ดาวน์โหลด DJI Assistant 2 สำหรับ Mavic ได้ที่ <http://www.dji.com/mavic-air-2/downloads>



- ชุมทางภูมิที่ใช้งานได้สำหรับผลิตภัณฑ์ชั้นต่ำ -10 °C ถึง 40 °C องศาเซลเซียส ผลิตภัณฑ์ชั้นต่ำไม่ได้เป็นไปตามมาตรฐานอุณหภูมิของการใช้งานระดับการพาหะ (-55 °C ถึง 125 °C) ซึ่งต้องพิจารณาต่อความหลากหลายของสภาพแวดล้อมมากกว่า ใช้งานผลิตภัณฑ์ที่ให้เหมาะสม กับ ภูมิที่ใช้งานอยู่ที่ส่วนกลางของภูมิที่ใช้งาน เช่น ห้องอาหาร ห้องครัว ห้องนอนผลิตภัณฑ์ชั้นต่ำที่ใช้งาน

# ເນື້ອຫາ

ການໃຊ້ຄູ່ມືອນ໌	2
ຄ່າອື່ນຍາກພ	2
ອ່ານກ່ອນຂັ້ນບິນຄັ້ງແຮກ	2
ວິດີໂສອນກາງໃຊ້ຈານ	2
ດາວໂນໃຫດແປ່ງ DJI Fly	2
ດາວໂນໄຫດ DJI Assistant 2 ສໍາຫວັນ Mavic	2
ຮາຍລະເລື່ອດົດຜົນກັບແຫຼ່ງ	6
ໜ້ອມຸລບົ້ອງທັນ	6
ເຕີຍືມໄດຣຸນໄທ້ພຽມ	6
ເຕີຍືມເຮົມທຄອນໄທ້ລົບໄທ້ພຽມ	7
ແພນກາງໄດຣຸນ	8
ແພນກາງເຮົມທຄອນໄທ້ລົບ	8
ເປົ້າໃຊ້ຈານ Mavic Air 2	9
ໄດຣຸນ	11
ໄທມດກາງບິນ	11
ຕົວເສດຖະການໄດຣຸນ	11
Return to Home (ບິນກລົບຈຸດຫຼັນບິນ)	12
ຮະບນຂັ້ນກາພັດຈຸນແລະຮະບນເຫັນເຊື່ອຮົ່ວ້ອນຝາງເຈົດ	16
ໄໂມດກາງບິນເຈົຈລືຍະ	18
ບັນທຶກໜ້ອມຸລກາງບິນ	23
ໃບໜັດ	23
ແບບເດອກໜ້ອມຸລກາງບິນ	24
ກົມນອລແລະກັລຸອງ	28
ເຮົມທຄອນໄທ້ລົບ	31
ຄຸນລັກງານເຮົມທຄອນໄທ້ລົບ	31
ການໃຊ້ຈານເຮົມທຄອນໄທ້ລົບ	31
ກາວເຊື່ອມຕ່ອກກົມນອລເຮົມທຄອນໄທ້ລົບ	35
ແປ່ງ DJI Fly	37
Home	37
Camera View (ຄຸນມອງກັລຸອງ)	38

<b>การบิน</b>	<b>42</b>
ข้อกำหนดสภาพแวดล้อมทางการบิน	42
ข้อจำกัดการบิน และ <b>GEO Zones</b> (พื้นที่ควบคุมการบิน)	42
รายการตรวจสอบก่อนขึ้นบิน	43
ขึ้นบิน/ลงจอด แบบอัตโนมัติ	44
ติดเครื่อง/ตบเครื่องมอเตอร์	44
ทดสอบการบิน	45
<b>ภาคผนวก</b>	<b>47</b>
ข้อมูลจำเพาะ	47
ค่าสิ่งแวดล้อมที่ศึกษา	50
อปีเดตไฟร์มแวร์	51
ข้อมูลหลังการขาย	52

## รายละเอียดผลิตภัณฑ์

---

ส่วนนี้คือการแนะนำ Mavic Air 2 และแสดงส่วน  
ประกอบต่าง ๆ ของโดรนและรีโมทคอนโทรล

# รายละเอียดผลิตภัณฑ์

## ข้อมูลเบื้องต้น

DJI Mavic Air 2 มีทั้งระบบอินฟราเรดและระบบการมองวัตถุต่าง ๆ แบบต้านหน้า ต้านหลัง และต้านล่าง โดยที่ได้หัวบินร่อน บินอยู่ในมือและนอกมือได้ รวมถึงช่องว่างระหว่างเครื่องบินอื่นๆ การถ่ายภาพมุมกว้างจากล้ำน้ำที่ได้อ่านจากตัวยศเทคโนโลยีอันเป็นเอกลักษณ์ของ DJI อาทิ ระบบตรวจจับสิ่งก่อความเสียหาย Advanced Pilot Assistance System 3.0 (ระบบผู้ช่วยบินล้ำหน้า 3.0) สนับสนุนให้มีการบินอัจฉริยะ อาทิ QuickShots (ถ่ายภาพด่วน) พาโนราม่า และ FocusTrack ซึ่งมีฟังก์ชัน ActiveTrack 3.0, Spotlight 2.0 และ Point of Interest 3.0 ด้วยกิมbal กันสั่นแบบอิสระ 3 แกนและชานเชอร์ล็อกขนาด 1/2" Mavic Air 2 ถ่ายวิดีโอได้ 4K/60 fps และภาพถ่ายความละเอียด 48 MP ในขณะเดียวกับ Hyperlapse ที่มีการพัฒนาเพิ่มขึ้นสามารถถ่าย timelapse ได้ถึง 8K

เทคโนโลยีส่องสว่างอย่างต่อเนื่องของ DJI คือ OCUSYNC™ 2.0 ได้บรรจุไว้ในรีโมทคอนโทรล ซึ่งจะสามารถส่งสัญญาณได้ไกลถึง 6 ไมล์ (10 กิโลเมตร) และแสดงวิดีโอจากที่โดดเด่นที่สุดที่ 1080p รีโมทคอนโทรลทำงานได้ทั้ง 2.4 GHz และ 5.8 GHz และยังเลือกช่องสัญญาณที่ดีที่สุดตลอดไปไม่ว่าการบินจะอยู่ในเมืองหรือชนบท สำหรับการบินที่ต้องการความแม่นยำและลดการสูญเสียสัญญาณ ได้รับและส่งสัญญาณโดยใช้ปุ่มนั่นๆ

ความเร็วสูงสุดของ Mavic Air 2 คือ 42 ไมล์ต่อชั่วโมง (68 กิโลเมตรต่อชั่วโมง) และระยะเวลาการบินนิ่งสูงสุดคือ 34 นาที ในขณะเดียวกับเวลาการใช้งานสูงสุดของรีโมทคอนโทรลคือ 180 นาที



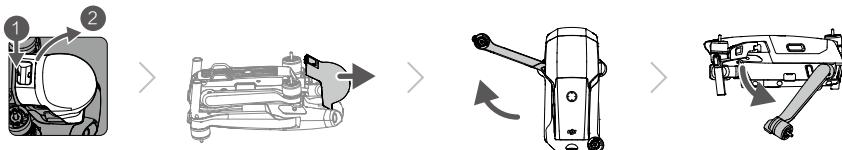
- ระยะเวลาการบินสูงสุดได้รับการทดสอบในสภาวะแวดล้อมที่ไม่มีลม โดยทำการบินแบบคงที่ที่ 11 ไมล์ต่อชั่วโมง (18 กิโลเมตรต่อชั่วโมง) และความเร็วสูงสุดในการบินที่ระดับน้ำทะเลโดยที่ไม่มีลม คุณลักษณะเหล่านี้มีไว้เพื่อป้องกันอิฐเท่านั้น
- รีโมทคอนโทรลส่งสัญญาณได้ไกลที่สุด (FCC) ในพื้นที่ที่ไม่มีสิ่งกีดขวางหรือสิ่งใดสิ่งหนึ่งที่จะบล็อกสัญญาณ ที่ระยะห่าง 400 ฟุต (120 เมตร) ระยะเวลาระยะห่างสูงสุดมีการทดสอบในสภาวะแวดล้อมในห้องทดลองและได้มาตรฐานไฟฟ้าที่ดีที่สุด คุณลักษณะนี้มีไว้เพื่อป้องกันอิฐเท่านั้น
- คลื่น 5.8 GHz อาจไม่สามารถใช้ได้ในบางพื้นที่ กรุณาตรวจสอบกฎหมายและเงื่อนไขของบ้านที่คุณต้องอยู่

## เตรียมโดรนให้พร้อม

แขนของโดรนทั้งหมดถูกพับไปไว้ก่อนที่โดรนจะบรรลุลักษณะ กรุณาทำตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อการตั้งโดรนออก

1. แยกตัวโครงร่างกิมบลลอกออกจากกล้อง

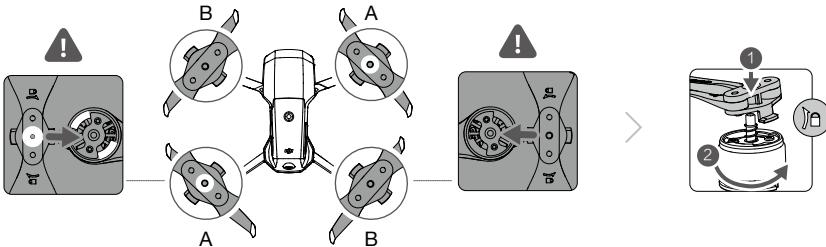
2. ภาระแน่นโดรนด้านหน้า จากนั้นค่อยๆ ยกแขนด้านหลัง



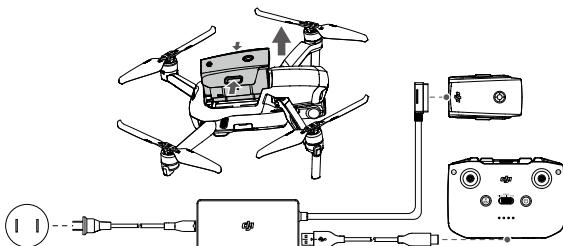
- ใส่ตัวป้องกันกิมบลลอกเมื่อไม่ใช้งาน

3. ติดใบพัด

ติดใบพัดที่มีเครื่องหมายสีขาวเข้ากับตัว毋เหล็กที่มีเครื่องหมายสีขาว กดใบพัดลงไปให้ติดกับ毋เหล็กแล้วหมุนจนกว่ามันจะล็อกเข้าที่ ติดใบพัดในอีกด้านหนึ่ง กับ毋เหล็กที่ไม่มีเครื่องหมาย การใบพัดทุกใบในอีกด้านหนึ่ง



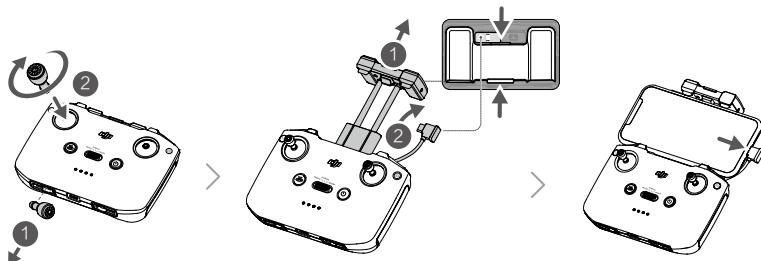
4. แบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะในโน้มดจำเพื่อก่อนจะสิ้นค่าไฟความจุลอดกัก ใช้เครื่องชาร์จที่มีมาให้เพื่อชาร์จและกระต้านแบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะเป็นครั้งแรก ใช้เวลา充 1 ชั่วโมง 35 นาทีเพื่อชาร์จแบตเตอรี่สำหรับการบินครั้งแรก



- การแขวนตัวน้ำหนักออกก่อนจะการแขวนตัวน้ำหนัก
- ตรวจสอบไปให้แน่ใจว่าแกะหัวครอบกล้องออกไปแล้วและแขนห้องหมุดถูกยกขึ้นอยู่กับชุดของอุปกรณ์เคลื่อนที่ สาย Lightning สำหรับ Micro USB และสาย USB-C ถูกถอดออก เรื่อยๆไปลายสายที่มีเลือกซื้อไปพร้อมที่คลื่นที่ต้องคุณ ตรวจสอบไปให้แน่ใจว่าโทรศัพท์เคลื่อนที่ติดแน่นที่แล้ว

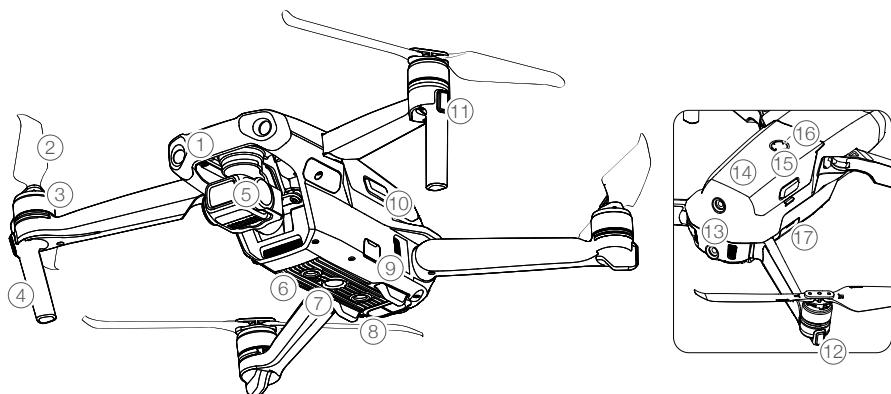
### เตรียมวิทยุสื่อสารโทรศัพท์มือถือให้พร้อม

1. แยกจอยสติ๊กจากช่องในกล่องนำมายังหัวต่อชาร์จ แล้วหัดหัวต่อชาร์จให้เข้าที่
2. ต่อหัวต่อโทรศัพท์เคลื่อนที่ออกมา เลือกสายวิทยุสื่อสารที่หัวต่อชาร์จที่เหมาะสม เช่นหัวต่อชาร์จของอุปกรณ์เคลื่อนที่ สาย Lightning สำหรับ Micro USB และสาย USB-C ถูกถอดออก เรื่อยๆไปลายสายที่มีเลือกซื้อไปพร้อมที่คลื่นที่ต้องคุณ ตรวจสอบไปให้แน่ใจว่าโทรศัพท์เคลื่อนที่ติดแน่นที่แล้ว



- ถ้ามีความลังการเชื่อมต่อ USB ปรากฏขึ้น เมื่อใช้กับโทรศัพท์เคลื่อนที่แบบแอนดรอยด์ ให้เลือกชาร์จอย่างเดียว ไม่ เช่นนั้น อาจส่งผลให้การเชื่อมต่อล้มเหลว

## แผนภาพโดรน



1. ระบบจับภาพด้านหน้า

2. ใบพัด

3. มอเตอร์

4. เกียร์ล็อกจอด (เสาอากาศแบบนิ่นตัวเครื่อง)

5. กีบบล็อกและกล้อง

6. ระบบจับภาพด้านล่าง

7. ไฟส่องด้านล่าง

8. ระบบเซนเซอร์อินฟราเรด

9. พорт USB-C

10. สายรัดแบบเดตช์

11. ไฟหน้าและหลัง

12. ตัวแสดงสถานะโดรน

13. ระบบจับภาพด้านหลัง

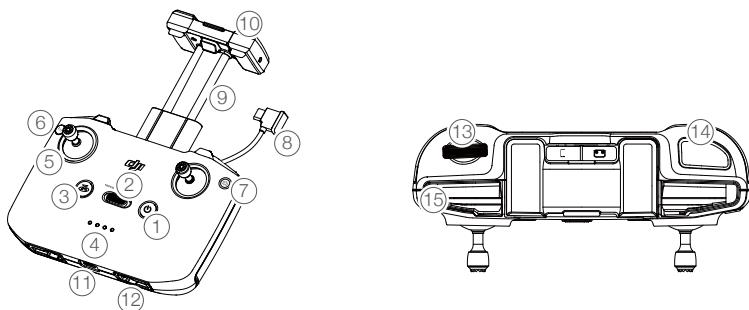
14. แบตเตอรี่อัจฉริยะ

15. ปุ่มพาวเวอร์

16. ไฟ LED และระบบตับแบบเดตช์

17. ช่องเสียบการ์ด microSD

## แผนภาพรีโมทคอนโทรล



1. ปุ่มพาวเวอร์

กดหน้างรังสีเพื่อตรวจสอบระยะดับเบลต์เดตช์ที่ปั๊บบัน กดหน้างรังสีแล้ว กดตัวเองวิธีรักษาตัวเองเพื่อเปิดหรือปิดรีโมทคอนโทรล

2. เปลี่ยนโหมดการบิน

เปลี่ยนโหมดการบิน Sport โหมด Normal และโหมด Tripod

3. ปุ่มหยุดบินชี้บ้าน/Return to Home (RTH)

กดหน้างรังสีเพื่อบริการและสั่งให้ล้ออยู่กับที่ (จะต้องมี GPS หรือระบบการจับภาพวัดถูกใจงานได้) กดตัวเองไว้เพื่อเริ่มใช้งาน RTH ได้ ระหว่างบินกลับมาลง Home Point (จุดขึ้น) ล่าสุดที่บันทึกไว้ กดอีกครั้งเพื่อยกเลิก RTH

4. ไฟ LED และระบบตัวบันทึกเวลา
5. จอยสติ๊ก ใช้จอยสติ๊กเพื่อควบคุมการเคลื่อนไหวของโดรน ตั้งให้มุ่งดูความเคลื่อนที่ของโดรน ตั้งให้มุ่งดูความเคลื่อนที่ของโดรน บินด้วย DJI Fly จอยสติ๊กสามารถดูดออกและเก็บได้ร่าง
6. ปุ่มที่ตั้งค่าได้เอง กดหนึ่งครั้งเพื่อเปิดหรือปิดไฟเสริ่ฟเตาในล่าง กดสองครั้งเพื่อปั๊บตัว ขณะปั๊บไฟจะมีเสียงดังๆ ร่องรอยน้ำก่อการหักหรือเสียงกีบมอลลงไปเตาในล่าง (ตั้งค่าเริ่มนั้น บุ่มลางารมณ์ตั้งได้ด้วย DJI Fly)
7. การสั่นให้มุ่งทางพื้นที่/วิตติ๊ก กดหนึ่งครั้งเพื่อเปลี่ยนให้มุ่งระหว่างภาพเพลงและวิตติ๊ก
8. ลําโพง/ไมโครโฟน/โทรศัพท์ เซ็นเซอร์ติดโทรศัพท์เคลื่อนที่เพื่อการส่งข้อมูลวิดีโอผ่านสาย รีโมทคอนโทรล เสือกสายตามแต่ชนิดของโทรศัพท์เคลื่อนที่
9. ที่จับโทรศัพท์เคลื่อนที่ ใช้เพื่อจดโทรศัพท์เคลื่อนที่กับตัวรีโมทคอนโทรลให้มั่นคง
10. เสาอากาศ ส่งสัญญาณเพื่อการควบคุมโดยตรงและวิดีโอบนໄร์ลาร์
11. พอร์ต USB-C ใช้ในการชาร์จและช่องต่อรีโมทคอนโทรลกับคอมพิวเตอร์
12. ช่องเก็บจอยสติ๊ก สำหรับเก็บจอยสติ๊ก
13. ปุ่มควบคุมกิมบล็อก สำหรับควบคุมความเรื่องของกล้อง
14. ปุ่มชัดเดื่อ/บันทึก กดหนึ่งครั้งเพื่อถ่ายภาพ หรือเริ่ม/หยุดการบันทึกวิดีโอ
15. ช่องเลี้ยวโทรศัพท์เคลื่อนที่ ใช้เพื่อจดโทรศัพท์เคลื่อนที่

## เปิดใช้งาน Mavic Air 2

Mavic Air 2 ต้องมีการเปิดใช้งาน ก่อนจะใช้เครื่องแรก หลังจากเปิดเครื่องโดรนและรีโมทคอนโทรลแล้ว ท้าทามค่าแนะนำที่อยู่บนจอ เพื่อเปิดใช้งาน Mavic Air 2 ให้ใช้ DJI Fly ในการเปิดใช้งานต้องใช้การเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ต

# ໂດຣນ

---

ສ່ວນໄຟ້ ປິບກາຮແນະນຳ ກາຮຄວນຄຸມກາຮນິນ ຮະບນບຈັນກາພວັດຖ  
ຕ້ານຫັນາ ຕ້ານຫລັງ ແລະຕ້ານລ່າງ ຮວມເປີ້ງແບຕເຕອວື່ອຈະວິຍະ

# โดรน

Mavic Air 2 มีระบบควบคุมการบิน ระบบส่งสัญญาณวิทยุ ระบบจับภาพติดต่อ ระบบเซ็นเซอร์อินฟราเรด ระบบขับเคลื่อน และแบตเตอรี่อัลจิมิ

## โหมดการบิน

Mavic Air 2 มี modes ของการบินสามรูปแบบ รวมถึงโหมดการบินแบบที่ 1 ซึ่งโดรนจะมีการเปลี่ยนไปตามสถานการณ์ โหมดการบินสามารถเปลี่ยนได้โดยใช้สวิตช์ที่ปิดการบินอยู่บนหน้าจอคอนโทรลเลอร์

**Normal Mode (โหมดปกติ):** โดรนจะใช้ GPS และระบบจับภาพติดตานหน้า ด้านหน้าและด้านล่าง และระบบเซ็นเซอร์อินฟราเรดเพื่อรับ��ตำแหน่ง ตำแหน่งและภัยคุกคามต่อเนื่องสัญญาณ GPS และ โดรนจะใช้ GPS เพื่อรับ��ตำแหน่ง ตำแหน่งและภัยคุกคามต่อเนื่อง สัญญาณ GPS อ่อน และสภาพแวดล้อม มีแสงน้อย โดรนจะใช้ระบบจับภาพติดต่อ เพื่อรับ知ตำแหน่งและภัยคุกคามต่อเนื่อง เมื่อระบบจับภาพติดตานหน้า ด้านหน้าและด้านล่าง เปิดใช้งานและสภาพแวดล้อมมีแสงเพียงพอ ภูมิการบินที่ความสูงเดิมที่ระยะห่าง 20° และความเร็วสูงสุดในการบินอยู่ที่ 12 เมตร/วินาที

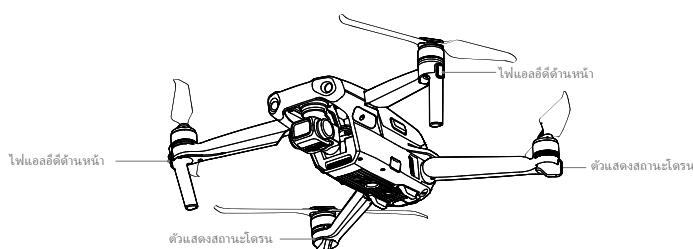
**Sport Mode (โหมดกีฬา):** ใน Sport Mode โดรนจะใช้ GPS เพื่อรับ知ตำแหน่งและภัยคุกคามของเครื่องบินของโดรนจะทำการปรับเพื่อความคล่องตัวและ ท่าทางการบินเพื่อให้ตอบสนองกับการบินที่ต้องการอย่างสต็อกได้มากยิ่งขึ้น ความเร็วสูงสุดในการบินอยู่ที่ 19 เมตร/วินาที เช่นเชือกตัวจับสิ่งกีดขวางจะไม่ทำท่าทาง ใน Sport mode

**Tripod Mode:** Tripod mode จะขึ้นตาม Normal mode และความเร็วในการบินจะจำกัด เพื่อที่ไม่ให้โดรนทรงตัวได้นั่งมาขึ้นระหว่างที่ถ่ายทำ โดรนจะทำการเปลี่ยนเป็น Attitude (ATTI) mode (โหมดบินในตัวอาคารที่สัญญาณ GPS ตัว) โดยอัตโนมัติ เมื่อระบบจับภาพติดไว้ในงานไม่ได้ มีการปิดใช้งานหรือเมื่อสัญญาณ GPS อ่อน หรือเมื่อติดในรากไม้ ใน ATTI mode โดรนจะได้สนับสนุนภาระด้วยมาร์กี้นได้ถาวรสูงสุด 30 เมตร ซึ่งจะช่วยให้กล้องสามารถบันทึกภาพได้ลึกกว่าเดิม ความเร็วสูงสุดและระยะห่างที่สามารถบินได้จะขึ้นไปอีก 10% สำหรับการบินที่มีลม

- ⚠️ • ระบบจับภาพติดตานหน้าและด้านหลังจะใช้ในการบินไม่ได้ใน Sport mode นั่นหมายความว่าในโหมดการบินจะจับสิ่งกีดขวางในเส้นทางได้ยากต่อไปนี้ด้วย
- อัตราความเร็วสูงและระยะห่างที่สามารถบินได้จะลดลงเมื่อขึ้นอย่างมากใน Sport mode ระยะห่างในการบินต่ำสุด 30 เมตร ต้องอยู่ในสภาพแวดล้อมที่ไม่มีลม
  - ความเร็วจะเพิ่มขึ้นอย่างมากใน Sport mode ระยะห่างในการบินต่ำสุด 10 เมตรต่อสิ่งกีดขวางในสภาพแวดล้อมที่ไม่มีลม
  - การตอบสนองของโดรนจะเพิ่มขึ้นอย่างมากใน Sport mode ซึ่งหมายถึงเพียงคุณขับจอยสติ๊กเล็กน้อยบนรีโมทคอนโทรลก็จะทำให้ โดรนเคลื่อนที่ไปได้ไกลมาก ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณมีพื้นที่เพียงพอในการบิน

## ตัวแสดงสถานะโดรน

Mavic Air 2 มีไฟแสดงสถานะติดตานหน้าและตัวแสดงสถานะของโดรน



ไฟแสดงอิฐด้านหน้าแสดงว่าติดตั้งและจะขึ้นเป็นไฟสีแดง เมื่อมีการเปิดใช้งานเพื่อแสดงว่าติดตั้งหน้าของโดรน ตัวแสดงสถานะโดรนบนอกสถานะจะบันทึกความการบินของโดรน ไปร์คูล่าที่ติดตั้งด้านล่างเพื่อทราบข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับตัวแสดงสถานะโดรน

#### ลักษณะของตัวแสดงสถานะโดรน

สี	ลักษณะ	คำอธิบายสภาวะของโดรน
<b>สภาวะปกติ</b>		
	ไฟสีแดง สีเขียวและสีเหลืองสลับกัน	กะพริบ
	ไฟสีเหลือง	กะพริบลีครั้ง
	ไฟสีเขียว	กะพริบช้า ๆ
	ไฟสีเขียว	กะพริบลีครั้งเป็นช่วง ๆ
	ไฟสีเหลือง	กะพริบช้า ๆ
	ไฟสีเขียว	กะพริบเร็ว ๆ
<b>สภาวะส่งสัญญาณเตือน</b>		
	ไฟสีเหลือง	กะพริบเร็ว ๆ
	ไฟสีแดง	กะพริบช้า ๆ
	ไฟสีแดง	กะพริบเร็ว ๆ
	ไฟสีแดง	กะพริบ
	ไฟสีแดง	ขั้นต่ำ
	ไฟสีแดงและสีเหลืองสลับกัน	กะพริบเร็ว ๆ
<b>Return to Home (ขั้นตอนจุดเดิม)</b>		
ฟังก์ชัน Return to Home (RTH) คือการให้โดรนกลับมาจุดเดิมที่บันทึกไว้ล่วงหน้า เมื่อสัญญาณ GPS บรรพช์ มี RTH อยู่สามประเภท: Smart RTH, Low Battery RTH (RTH แบบแบตเตอรี่ต่ำ) และ Failsafe RTH (RTH แบบสูญเสียการเชื่อมต่อ) ส่วนนี้จะอธิบาย RTH ทั้งสามประเภทโดยละเอียด หากสัญญาณวิทยุขาดหายระหว่างการบิน จะแนะนำให้รีโมทคอนโทรลยังคงควบคุมการเคลื่อนไหวของโดรนได้ จะมีการกระตุ้นให้เริ่มเข้าใหม่ RTH สามารถยกเลิก RTH ได้		
		รายละเอียด
จุดเดิมบันทึก		จุดเดิมบันทึกที่ตั้งไว้ตั้งโน้มติดคิ่วจุดแรกที่ได้รับสัญญาณ GPS อย่างแรง (ไฟแสดงสถานะ GPS สีขาวเมื่อย่างน้อยสี่ชุด) ตัวแสดงสถานะโดรนจะมีไฟสีเขียวที่กะพริบเร็ว ๆ หลังจากจุดเดิมบันทึกได้รับการบันทึกไว้แล้ว

## Smart RTH

ถ้าลสัญญาณ GPS ไม่พอ สามารถเปิดใช้ Smart RTH เพื่อมาได้รอนกลับมายังจุดที่ขึ้นบินได้ เปิดใช้งาน Smart RTH ได้ทั้งการแตะ DJI Fly หรือการกดค้างที่ปุ่ม RTH บนรีโมทคอนโทรลจนกว่าจะมีเสียงดังนี้ การออกจาก Smart RTH ทำได้โดยแตะปุ่ม RTH บนรีโมทคอนโทรล

Smart RTH รวมถึง Straight Line RTH (บันทรง) และ Power Saving RTH (บันแบบประหยัดแบตเตอรี่)

ขั้นตอนของ Straight Line RTH:

1. บันท์ที่กจดที่ขึ้นบิน
2. Smart RTH ได้รับการกระตุ้น
3. ก. ถ้าโดรนอยู่ไกลจากจุดที่ขึ้นบินเกิน 20 เมตร เมื่อเริ่มขึ้นตอน RTH โดรนจะปรับทิศทางและขึ้นไปสูงความสูง RTH ที่มีการตั้งไว้และบินกลับไปสูงจุดที่ขึ้นบิน หากความสูงปัจจุบันสูงกว่าความสูงของ RTH โดรนจะบินไปสูงจุดที่ขึ้นบินในระดับความสูงปัจจุบัน
  - ข. หากโดรนอยู่ห่างจากจุดที่ขึ้นบินตั้งแต่ 5 เมตร - 20 เมตร เมื่อเริ่มขึ้นตอน RTH โดรนจะปรับทิศทางและบินกลับไปสูงจุดที่ขึ้นบินในระดับความสูงปัจจุบัน
  - ค. หากโดรนอยู่ห่างจากจุดที่ขึ้นบินน้อยกว่า 5 เมตร เมื่อเริ่มขึ้นตอน RTH โดรนจะลงจอดทันที
4. หลังจากถึงจุดที่ขึ้นบิน โดรนจะลงจอดและมองต่อว่าหยุดที่จุดที่

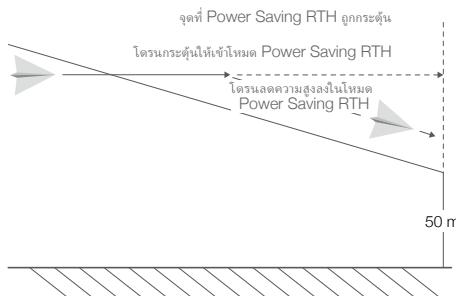


- ถ้า RTH ได้รับการกระตุ้นผ่าน DJI Fly และโดรนอยู่ใกล้จุดที่ขึ้นบินเกิน 5 เมตร จะมีการเตือนออนไลน์โดยที่ผู้ใช้โดรนเลือกวิธีลงจอด

ขั้นตอน Power Saving RTH:

ระหว่างการใช้โหมด Straight Line RTH ถ้าระยะห่างไกลเกินไปและระดับความสูงเกินไปจากจุดที่ขึ้นบิน โดรนจะเข้าสู่โหมด Power Saving RTH เพื่อประหยัดแบตเตอรี่

Power Saving RTH จะเปิดใช้งานเมื่อได้รับคำแนะนำจากผู้ใช้ที่ต้องการลดการใช้พลังงาน 50 เมตร โดรนจะลงจอดและมองต่อว่าหยุดที่จุดที่ลงจอด



## Low Battery RTH

Low Battery RTH จะเกิดขึ้นเมื่อแบตเตอรี่อัจฉริยะลดลงเหลือจุดที่การบินกลับอย่างปลอดภัยของโดรนอาจเกิดขึ้นตราย บินกลับจุดขึ้นบินหรืออัตโนมัติที่ไม่ได้รับการตรวจสอบ

DJI Fly จะแสดงการเตือนเมื่อแบตเตอรี่ต่ำ โดรนจะบินกลับจุดขึ้นบินโดยอัตโนมัติ หากไม่มีการเลือกการตั้งค่าให้หลังจากบินก็จะหยุด 10 วินาที ผู้ใช้สามารถยกเลิก RTH โดยการกดปุ่ม RTH หรือปุ่มหยุดบินหรือตรวจสอบในรีโมทคอนโทรล ถ้ามีการยกเลิก RTH และตามมาด้วยการตั้งค่าต่อไปนี้บนแบตเตอรี่อ่อน แบตเตอรี่ต่ำจะเรียกอาจมีเพียงพอให้โดรนลงจอดอย่างปลอดภัย ซึ่งอาจส่งผลให้โดรนตกหัวใจอ่อนแรงหรือสูญเสียตัว

โปรดตรวจสอบอุปกรณ์ต่อไปนี้ หากการตั้งค่าต่อไปนี้ยังบันทึกไว้ในรีโมทคอนโทรล แต่ไม่ได้รับการอัปเดต ให้ลองเปลี่ยนหัวทางของโดรนระหว่างการลงจอดได้

## Failsafe RTH (RTH แบบสูญเสียการซึ่งกันต์)

ถ้าจุดขึ้นบินไม่สามารถบินกลับไปอย่างสมบูรณ์และเข้มที่ทำางานปกติ Failsafe RTH จะทำงานโดยอัตโนมัติหลังจากสัญญาณของรีโมทคอนโทรลหายไปนานกว่า 11 วินาที โดรนจะบินกลับเป็นระยะทาง 50 เมตรในเส้นทางการบินเดิม จากนั้นจะเข้าสู่โหมด Straight Line RTH

หลังจากบินกลับ 50 เมตร:

- ถ้าโดรนอยู่ห่างจากจุดขึ้นบินมากกว่า 20 เมตร บันจะบินกลับไปยังจุดขึ้นบินในระยะต้นความสูงปีจุบัน
- ถ้าโดรนอยู่ห่างจากจุดขึ้นบินมากกว่า 20 เมตร และระยะต้นความสูงปีจุบันสูงกว่าระดับความสูง RTH ที่ตั้งไว้ บันจะบินกลับไปยังจุดขึ้นบินในระยะต้นความสูงปีจุบัน
- ถ้าโดรนอยู่ห่างจากจุดขึ้นบินมากกว่า 20 เมตร และระยะต้นความสูงปีจุบันต่ำกว่าระดับความสูง RTH ที่ตั้งไว้ บันจะบินเข้าไปยังระยะต้นความสูง RTH ที่ตั้ง ค่าไว้แล้วบันกลับไปยังจุดขึ้นบิน

การหลบเลี่ยงสิ่งกีดขวางระหว่าง RTH

เมื่อโดรนบินแนวกระชับ:

- โดรนจะเบรก เมื่อมีการตรวจจับพื้นสิ่งกีดขวางทางด้านหน้าและจะบินกลับอยู่ในระยะปลอดภัยก่อนจะบินต่อไป
- โดรนจะเบรก เมื่อมีการตรวจจับพื้นสิ่งกีดขวางทางด้านหน้าและจะบินไปข้างหน้าจนกว่าจะอยู่ในระยะปลอดภัยก่อนที่จะบินยังกระดับขึ้นต่อไป
- หากมีการตรวจจับพื้นสิ่งกีดขวางอยู่ด้านล่างของโดรน จะไม่มีการปฏิบัติต่อๆ กัน

เมื่อโดรนบินไปข้างหน้า:

- โดรนจะเบรก เมื่อมีการตรวจจับพื้นสิ่งกีดขวางทางด้านหน้าและจะบินกลับไปอยู่ในระยะปลอดภัย โดรนจะบินยังกระดับขึ้นจนกระทั่งตรวจจับไม่พบสิ่งกีดขวางและบินแนวกระชับต่อไป
- หากมีการตรวจจับพื้นสิ่งกีดขวางอยู่ด้านล่างของโดรน จะไม่มีการปฏิบัติต่อๆ กัน
- โดรนจะเบรก เมื่อมีการตรวจจับพื้นสิ่งกีดขวางทางด้านล่างและจะบินยังกระดับจันทร์ที่ตั้งไว้ไม่พบสิ่งกีดขวาง ก่อนจะบินต่อไปข้างหน้า



- ในช่วงไฟฟ้า RTH ไม่ว่าสิ่งกีดขวางจะอยู่ด้านใด หรืออยู่เหนือโดรน จะไม่สามารถตรวจจับหรือหลีกเลี่ยงได้
- เมื่อบินยังกระดับในโหมด RTH โดรนจะไม่สามารถควบคุมอุปกรณ์ ยกเว้นตัวว่าเมื่อมีการขับเคลื่อนสติกเกอร์เพื่อเร่งหรือลดความเร็ว
- โดรนไม่สามารถบินกลับไปยังจุดขึ้นบินได้ หากสัญญาณ GPS ล่อนหรือไม่มีสัญญาณ หากสัญญาณ GPS ล่อนหรือไม่มีสัญญาณหลังจากนี้มีการรีเซ็ตให้เข้าสู่โหมด RTH โดรนจะบินกลับไปยังหนึ่งก่อนจะลงจอด



- การตั้งรีบตัวความสูงในโหมด RTH ที่เหมาะสมก่อนการบินเป็นสี่ล้อสี่ตัก เปิด DJI Fly และตั้งรีบตัวความสูง RTH
- โดยรวมไม่สามารถบนเส้นกีดขวางได้ ระหว่างอยู่ในโหมด Failsafe RTH ถ้าหากระบบจับภาพวัดอุตสาหกรรมและดำเนินหลังไม่สามารถใช้การได้
- ระหว่างอยู่ในโหมด RTH ระดับความเร็วและระดับความสูงของเครื่องน้ำหนักคงที่ให้ใช้มีก่อให้เกิดอุบัติเหตุ หรือ DJI Fly ถ้าหากสัญญาณไม่คงที่จะเป็นปัจจัย แต่ถึงกระนั้นก็ตาม การกำหนดค่าเป้าหมายของโดยรวมและศักดิ์สิทธิ์เพื่อเร่งความเร็วและความเร็วการบินกิน 12 เมตร/วินาที
- ถ้าโดยรวมบินเข้าไปสู่ GEO zone เมื่อยู่ในโหมด RTH โดยรวมจะลดระดับลงจนกว่าจะออกจาก GEO zone และบินกลับไปยังจุดเดิมบิน หรือไม่เข้าสู่นั้นโดยรวมจะยุบกันที่
- โดยรวมอาจจะไม่สามารถบินกลับไปยังจุดเดิมบินได้ เมื่อความเร็วลมแรงเกินไป โปรดพิจารณาความระมัดระวัง

## Landing Protection (การสแกนพื้นดินก่อนลงจอด)

การสแกนพื้นดินก่อนลงจอดจะเป็นอัตโนมัติเมื่ออยู่ในโหมด Smart RTH

- ในช่วงการสแกนพื้นดินก่อนลงจอด โดยรวมจะตรวจสอบด้วยไม้และลงจอดบนจุดที่เหมาะสม
- หากตรวจสแกนพื้นดินดีกว่าไม่เหมาะสมในกรณีของจุด Mavic Air 2 จะบินอยู่กับที่และรอค่าเดินทางนักบิน
- ถ้าการสแกนพื้นดินก่อนลงจอดไม่ได้ DJI Fly จะแสดงค่าเดินทางลงจอด เมื่อโดยรวมลดระดับลงต่ำกว่า 0.5 เมตร ดึงอยสักกิ้งด้านล่างหรือใช้ชั้วเลื่อนสำหรับลงจอดอัตโนมัติเพื่อลงจอด

เปิดระบบการสแกนพื้นดินก่อนลงจอดในโหมด Low Battery RTH และ Failsafe RTH โดยจะยกตัวไปปีน: ในช่วงโหมด Low Battery RTH และ Failsafe RTH โดยรวมไม่ยอมให้พื้นดิน 2 เมตรและตรวจสอบด้วยไม้ก่อนลงจอดแล้วให้โดยรวมทำตามที่แม่จั่งไว้ด้านบน



- ระหว่างการลงจอดจะไม่สามารถใช้ระบบจับภาพพร้อมได้ กรุณาลงจอดโดยรวมอย่างระมัดระวัง

## การลงจอดอย่างเงียบๆ

โดยรวมจะทำการสแกนแบบอัตโนมัติและพยายามจะจับค่ากันขณะของพื้นดินระหว่างอยู่ในโหมด RTH เมื่อพื้นดินบนเริ่มปีนบันตองกับพื้นดินของจุดเดิมบิน โดยรวมจะลงจอด จะมีค่าเตือนปรำภัยที่ DJI Fly ถ้าหากการจับค่าพื้นดินล้มเหลว



- การสแกนพื้นดินก่อนลงจอดจะเป็นอัตโนมัติและการลงจอดอย่างเงียบๆ
- ประสาทสัมผัสที่บอกร่องลงด้วยแม่จั่งที่อยู่ในชุดที่ให้มา:

  - จุดเดิมบินของมีก้าวบันทึกไว้โดยแม่จั่งบันและต้องไม่มีการเปลี่ยนแปลงระหว่างบิน ไม่เข้าสู่นั้นโดยรวมไม่มีบันทึกกักษณ์พื้นดินของจุดเดิมบิน
  - ช่วงบันทึกโดยรวมจะบันทึกแม่จั่งบันและต้องไม่มีการเปลี่ยนแปลงระหว่างบิน
  - ลักษณะพื้นดินของจุดเดิมบินที่ไม่มีการเปลี่ยนแปลงระหว่างบิน
  - ลักษณะพื้นดินของจุดเดิมบินที่มีลักษณะเฉพาะมากเทื่อรองพื้น
  - สภาพแสงที่จัดไม่สว่างเกินไป ไม่สว่างเกินไป

- การปฏิบัติตามที่ให้ไว้จะช่วยให้ระหว่างมีการลงจอดอย่างเงียบๆ:

  - กดตัวบันทึกบันทึกในโหมดที่ต้องมีการเปลี่ยนแปลงระหว่างบิน
  - เลื่อนตัวบันทึกไปในพื้นที่ที่ต้องมีการเปลี่ยนแปลงระหว่างบิน

## ระบบจับภาพวัดดูและระบบเซนเซอร์อินฟราเรด

Mavic Air 2 มีทั้งระบบเซนเซอร์อินฟราเรดและระบบจับภาพวัดดูด้านหน้า ด้านหลังและด้านล่าง

ระบบจับภาพวัดดูด้านหน้า ด้านหลังและด้านล่างประกอบไปด้วยกล้องด้านบนและสองตัว แล้วระบบเซนเซอร์อินฟราเรดมีกล้อง 3 มิติแบบอินฟราเรดสองตัว ระบบจับภาพวัดดูและระบบเซนเซอร์อินฟราเรดช่วยให้ไดร์เว่นคงตำแหน่งปัจจุบัน บินอยู่กับที่ได้แม่นยำขึ้น และสามารถบินในร่มหรือในสภาวะแวดล้อมอื่น ที่ไม่มีสัญญาณ GPS

ยังมีการเสริมไฟสำรองด้านล่างที่อยู่บริเวณด้านล่างของโดรน เพื่อช่วยเพิ่มประสิทธิภาพของระบบจับภาพวัดดูด้านล่างในสภาวะแสงน้อยได้ดียิ่งขึ้น

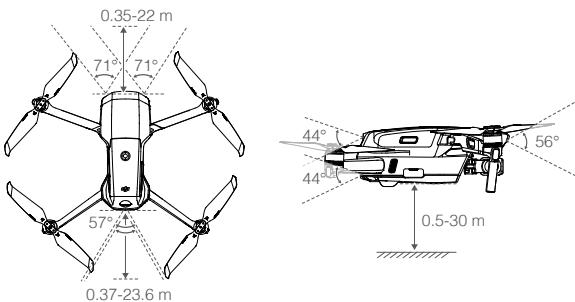


### ระยะเวลาการตรวจจับ

ระบบจับภาพวัดดูด้านหน้า: ระยะการตรวจจับ: 0.35-22 เมตร; มุมมองเลนส์:  $71^\circ$  (แนวราบ)  $56^\circ$  (แนวตั้ง)

ระบบจับภาพวัดดูด้านหลัง: ระยะการตรวจจับ: 0.37-23.6 เมตร; มุมมองเลนส์:  $57^\circ$  (แนวราบ),  $44^\circ$  (แนวตั้ง)

ระบบจับภาพด้านล่าง: ระบบจับภาพด้านล่างทำงานได้ตั้งแต่สุดเมื่อโดรนอยู่ในระดับความสูง 0.5 ถึง 30 เมตร และระยะทางที่หางานได้อยู่ในช่วง 0.5 ถึง 60 เมตร



### การตั้งค่ากล้องของระบบจับภาพวัดดู

การตั้งค่าอัตโนมัติ

กล้องของระบบจับภาพวัดดูที่ตั้งค่ามาโดยอัตโนมัติสามารถตั้งค่ามาจากโปรแกรม หากกล้องของระบบจับภาพวัดดูมีการตรวจสอบสิ่งผิดปกติได้ โดรนจะทำการตั้งค่าเองโดยอัตโนมัติและจะมีค่าเดือนປากฎขึ้นทั้งหมด DJI Fly ไม่ต้องทำอะไรเพิ่มเติม

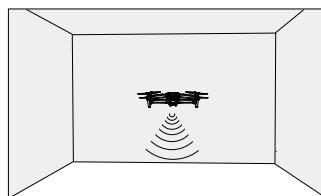
## การตั้งค่าเมนูแอกด่วนช์

ถ้าหังคงมีความพึงพอใจอย่างจังต้องค่าตัวโน้มไม้แล้ว จะมีเครื่องเดินทางที่ยอมรับได้ของมีการตั้งค่าแบบลดราวนี้ การหั้งค่ายแบบลดราวนี้ต้องใช้กับ DJI Assistant 2 for Mavic ทำตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อตั้งค่ากางล้อรองระบบเข้ากับพร้อมที่ต้องการ จากนั้นก็ทำตามขั้นตอนดีไซน์เพื่อตั้งค่ากล้องระบบบันภาพวัดด้านอื่น



## ใช้ระบบจับภาพวัตถุ

เมื่อระบบ GPS ใช้การไม่ได้ ระบบจับเวลาพอยต์ด้านล่างจะเป็นใช้งาน ถ้าหากท่านนั้นเดินเรียบและมีสีเสียงเพียงพอ ระบบจับเวลาพอยต์ด้านล่างทำงานได้ดีที่สุด เมื่อได้รับค่าที่เรียกว่าความแม่น 0.5 - 30 เมตร ถ้ารับค่าความแม่นมากกว่า 30 เมตร ระบบก็จะภาพผิดพลาดจากไปได้รับผลกระทบ ดังนั้นพึงระวังไว้ให้มากที่สุด



ทำตามขั้นตอนด้านล่างนี้เพื่อใช้ระบบจับภาพวัตถุด้านล่าง

- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าโดรนอยู่ในโหมด Normal หรือ Tripod เป็นครั้งที่一 ครั้ง
  - หลังจากไดร์ฟเน้นขึ้นไปแล้วก็จะบินอยู่ที่ไฟแสดงสถานะไดร์ฟจะเป็นไฟสีเขียวสองครั้ง ซึ่งหมายถึงระบบจับภาพติดตันดำเนินการสำเร็จ

- ระบบจันภารพวัดอุณหภูมิที่งานไม่ได้มีเพื่อเท่าที่ควรกับพื้นผิวที่ไม่เข้าด้เจน ระบบจันภารพวัดอุณหภูมิที่งานไม่ได้มีเพื่อเท่าที่ควรในสถานการณ์ดังต่อไปนี้ ยกให้ควบคุมไม่ได้
    - ระบบจันภารพวัดอุณหภูมิที่งานไม่ได้มีเพื่อเท่าที่ควรกับพื้นผิวที่ไม่เข้าด้เจน
    - ก. บันไดหรือพื้นผิวที่เป็นสีเดียว (เช่น ลิฟต์ลิฟวิ่ง สีขาวลิฟวิ่ง สีเขียวลิฟวิ่ง)
    - ข. บันไดหรือพื้นผิวที่สะท้อนแสงสองสี
    - ค. บันไดหรือพื้นผิวที่เรืองแสงสีฟ้าที่ไปร่วมแสง
    - ｄ. บันไดหรือพื้นผิวที่เรืองแสงสีเหลืองที่เกิดเส้นที่
    - จ. บันไดหรือพื้นผิวที่ไม่สามารถรับสีและแปลงนิ่งของที่ร่องเป็นสีตามแบบจำลองมาก
    - ฉ. บันไดหรือพื้นผิวที่มีสีสนิม (< 10 lux) หรือสว่างมาก (> 40,000 lux)
    - ช. บันไดหรือพื้นผิวที่สะท้อนแสงจากห้องที่ไม่ผ่านฟิล์มหรือชั้นแสงอินฟราเรด (เช่น กระจก)
    - ฉ. บันไดหรือพื้นผิวที่มีสีของครอบครัวหรือผู้คนที่ไม่เข้าด้เจน

- ⚠️** ณ. บินเหนือที่สูงกว่าที่อ่อนโยนที่สุดของผู้คนที่ไม่รับผลกระทบทางกายภาพได้ดี เช่น กระเบื้องหินที่มีส่วนต่างๆ ไปช้าๆ (เช่น กระเบื้องหินที่มีส่วนต่างๆ เดิมกัน)
- ญ. บินเหนือที่สูงกว่าที่อ่อนโยนที่สุดของผู้คน ฯ (เช่น ก่อปืน)
- กรุณาดูแลให้เช่นเดียวกับสีขาวด้วยเสมอ อ่อนโยนและเช่นเดียวกับสีขาว อย่างไร้ความเสียหายในลักษณะเดียวกันที่มีผู้คนมากหรือมีความชั้นสูง
  - ถ้าต้องการใช้สีขาว ต้องมีการตั้งค่ากล้องใหม่ ถ้า DJI Fly เตือนให้คุณตั้งค่ากล้องใหม่ จะปฏิบัติตาม
  - อ่อนโยนในบริเวณที่ไม่ต้องมีผู้คน ไม่มีภาระทางกายภาพ ถ้าที่ศูนย์สีไม่ชัดเจน
  - ตรวจสอบสีสันต่อไปนี้ก่อนบินทุกครั้ง:
    - ก. ตรวจสอบว่าไม่มีสีเดียวกันหรือสีที่เดียวจากน้ำที่ติดบนเชือกหรืออื่นๆ ที่ราบรื่น
    - ข. นำสีส่องส่องไว ผู้นั้น หรือน้ำ ติดบนเชือกหรืออื่นๆ ที่ราบรื่น ให้ใช้ต้องดูว่าตัวน้ำ ฯ อ่อนโยนมากหรือไม่
    - ค. ติดต่อฝ่ายสนับสนุน DJI หากมีความเสียหายเกิดขึ้นกับระบบของเชือกหรืออื่นๆ ที่ราบรื่นและระบบจับภาพตัดสินใจ
    - อ่อนโยนให้ไม่ได้ทำความร้ายแรงบนเชือกหรืออื่นๆ ที่ราบรื่น

## ใหม่ด้วยการบินอัจฉริยะ

### FocusTrack

FocusTrack ฟีเจอร์ Spotlight 2.0, Active Track 3.0 และ Point of Interest 3.0

**Spotlight 2.0:** ตัวคุณเป็นตัวแสดงสีขาวที่ทำให้คุณบินได้อย่างอิสระ ในขณะที่หลังค้างคาวตัวอ่อนโยน บังคับคันโดยการขวางว่ามีไปทางซ้ายหรือขวา เพื่อบินวนรอบวัดอุบัติ บังคับคันโดยการขวางว่ามีไปทางซ้ายหรือขวา ขึ้นหรือลง เพื่อให้ตรงเดินหน้าหรือออกหลังจากวัดอุบัติ บังคับคันโดยการข้ายกขึ้น ขึ้นหรือลง และ บังคับคันโดยการขวางว่ามีไปทางซ้ายหรือขวาเพื่อรับภาพ

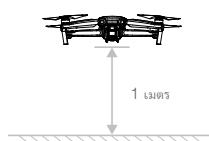
**ActiveTrack 3.0:** ActiveTrack 3.0 มีสองโหมด บังคับคันโดยการขวางว่ามีไปทางซ้ายหรือขวา เพื่อบินวนรอบวัดอุบัติ บังคับคันโดยการขวางว่ามีไปทางซ้ายหรือขวา ขึ้นหรือลง เพื่อให้ตรงเดินหน้าหรือออกหลังจากวัดอุบัติ บังคับคันโดยการขวางว่ามีไปทางซ้ายหรือขวา ขึ้นหรือลง และ บังคับคันโดยการขวางว่ามีไปทางซ้ายหรือขวาเพื่อรับภาพ

1. **ติดตาม:** โหมดติดตามวัดอุบัติที่ต้องการ ไม่ในโหมด Normal และ Tripod ความเร็วในการบินสูงสุดคือ 8 เมตร/วินาที โปรดทราบว่าโหมดสามารถรับรู้และหลบหลีกสิ่งกีดขวางได้ในกรณีที่ไม่สามารถหลบหลีกได้ แต่เมื่อสิ่งกีดขวางอยู่ใกล้คุณ ความเร็วจะลดลงเหลือ 4 เมตร/วินาที
2. **\_parallel:** โหมดติดตามวัดอุบัติที่มุ่งเดินอย่างต่อเนื่อง น่องและหอยสูงสุดที่ 19 เมตร/วินาที ไม่ในโหมด Sport ความเร็วสูงสุดในการบินจะอยู่ที่ 19 เมตร/วินาที และโหมดจะไม่สามารถรับรู้สิ่งกีดขวางได้

**Point of Interest 3.0 (POI 3.0):** โหมดติดตามวัดอุบัติที่มุ่งเดินอย่างต่อเนื่องและหอยสูงสุดที่ 19 เมตร/วินาที ไม่ในโหมด Sport ความเร็วสูงสุดจะอยู่ที่ 19 เมตร/วินาที ให้โหมดจะไม่สามารถรับรู้สิ่งกีดขวางได้ในโหมด Parallel

### ใช้ FocusTrack

1. ขึ้นบินและบินอยู่กับที่อ่อนโยน 3.3 ฟุต (1 เมตร) เท่านั้น



## 2. วิธีรูปกล่องรองรับอุปกรณ์เพื่อเป็นจุดสำหรับ FocusTrack



3. เริ่มใช้ FocusTrack ใหม่เดิมคือ Spotlight แตะที่ไอคอนเพื่อสับเปลี่ยนระหว่าง Spotlight, ActiveTrack [+] และ POI [?] เมื่อทำการตรวจสอบว่ามีการยกเว้น (ในกรณีเดียวให้ขึ้นต่อข้างเดียว) ActiveTrack จะมีการใช้งาน
4. แตะปุ่ม ชัตเตอร์/ล็อก เพื่อถ่ายรูปหรือเริ่มบันทึกวิดีโอ ดูคลิปที่ถ่ายมาแล้วในหมวด Playback

### ออกจากการใช้งาน FocusTrack

และหยุดใน DJI Fly หรือกดปุ่มหยุดบนชั่วคราวบนรีโมทคอนโทรลเพื่อออกจาก FocusTrack



- ห้ามใช้ FocusTrack ในพื้นที่มีผู้คน สตรี สิ่งของเล็ก ๆ (เช่น กีฬาไมโครสไฟฟ์) หรือวัสดุไม่ร่วง顺着 (เช่น น้ำหนึ่งกาว)
- หมั่นส่องตรวจดูรอบ ๆ โดยนิ้วมือท่อนหนึ่งท่อนสองเพื่อหลีกเลี่ยงไว้ให้ได้ครบเชิงไปชน
- ควบคุมโดยรวมตัวเอง ลดภัยจากภัยในช่วงเวลาหรือแต่ละช่วงเวลา
- โปรดตรวจสอบว่าบินที่เหมาะสมกับเครื่องบินที่ใช้ FocusTrack ในสถานการณ์ต่อไปนี้:
  - ก. วัสดุที่ติดตามไม่ติดคือสิ่งที่อยู่ในระบบเดียว
  - ข. วัสดุที่ติดตามอยู่เบื้องบนบันทึกที่กำลังเคลื่อนที่
  - ค. วัสดุที่ติดตามอยู่ท่าให้ปั๊วเวลาหนึ่ง
  - ง. วัสดุที่ติดตามอยู่คือสิ่งที่บันทึกไว้ที่เป็นหินแม่น้ำ
  - จ. วัสดุที่ติดตามอยู่มีเส้นทางที่ซับซ้อน
  - ฉ. สภาพแสงน้อยมาก (<300 lux) หรือ ส่องสว่างมาก (>10,000 lux)
- โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณสามารถมองเห็นและข้อกำหนดต่อไปนี้เป็นส่วนตัวของพื้นที่นั้น ๆ เมื่อใช้งาน FocusTrack
- ของแข็งที่ไม่ติดตามจะหาย หายากนั้น เรื่องและผู้คน (ไม่ใช่เชิงเดียว) มีน้ำดื่มน้ำและรักษาเมื่อติดตามวัสดุอื่น ๆ
- วัสดุที่ติดตามอยู่อาจบัง礙เสียงเรียบเงียบเป็นวัสดุอื่น เมื่อพวงกันผ้าเข้าไปในลักษณะ
- เมื่อใช้ท่าทางเพื่อเป็นจุดสำหรับ ActiveTrack โปรดจะติดตามเฉพาะสิ่งที่แสดงท่าทางที่ต้องจับให้สนับสนุนและรักษาไว้ ระยะห่างระหว่างบุคคลและโทรศัพท์จะอยู่ที่ 5-10 เมตร และมุมมองไม่ควรเกิน 60°

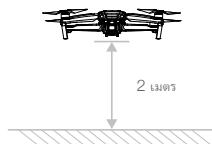
## QuickShot (ถ่ายด่วน)

ใหม่ QuickShot รวมถึง Drone, Rocket, Circle, Helix, Boomerang และ Asteroid การบันทึกภาพของ Mavic Air 2 ขึ้นอยู่กับการเลือกโหมดการถ่ายทำและจะเป็นการบันทึกวิดีโอลีส汀โดยอัตโนมัติ วิดีโอมีความสามารถร่วมซึ่ง ตัดต่อ หรือเรียงร้อยไปที่ไขซีซีของเมื่อได้ไปแล้ว จากการเปิดดูแล้วจะเห็น

- Dronei** (บินเดินหน้าและกลอยหลัง): โดรนบินกลอยหลังและบินขึ้น โดยที่กล้องยังจับอยู่ที่ตัวรถคุณ
  - Rocket** (บันดูรุ่งสู่อากาศ): โดรนบินขึ้นโดยที่กล้องหันลงมาทางด้านล่าง
  - Circle** (บินวน): โดรนบินวนรอบวัดถูก
  - Helix** (บินวนเป็นเกลียวซิลิช): โดรนบินขึ้นและบินวนเป็นเกลียวรอบวัดถูก
  - Boomerang**: โดรนบินรอบๆไปเรื่อยๆ บินขึ้นแล้วปีกจากด้านซ้าย แล้วบินกลับมาอีกครั้ง จนถึงที่ตั้งของโดรนที่ให้เก็ตปลาอยู่ด้านหนึ่งของรูปทางไว้แบบยก手 ใบ觥จะเลือกตัวอักษรที่ต้องเข้ามายังที่ตั้งของรูปจากด้านซ้าย ตรวจสอบให้เจ้าว่ามีพื้นที่เพียงพอเมื่อให้ใหม่ Boomerang ตรวจสอบให้มีพื้นที่สำหรับต่อว่ามี 99 ฟุต (30 เมตร) รอบโดรนและอย่างน้อย 33 ฟุต (10 เมตร) เหนือใต้โดรน
  - Asteroid**: โดรนบินกลอยหลังและบินขึ้นบัน ถ่ายภาพหลักภาพขาว จากนั้นก็บินกลับไปปีกจุดทั้งสอง วีดีโอกำกับภาพเริ่มตัวภาพโนราจากตัวแผ่นสกรูที่สูง จากนั้นก็เป็นภาพที่ต้องซ่อนเงื่อน ตรวจสอบให้เจ้าว่ามีพื้นที่เพียงพอเมื่อให้ใหม่ Asteroid ตรวจสอบให้มีพื้นที่ด้านหลังอย่างน้อย 132 ฟุต (40 เมตร) และพื้นที่ด้านบนเหนือโดรน 164 ฟุต (50 เมตร)

## การใช้ QuickShot

1. ขั้นบันและบันอยู่กับท่อย่างน้อย 6.6 ฟต (2 เมตร) เหนือพื้นดิน



2. ใน DJI Fly แตะไอคอนโน้มถ่ายภาพ เพื่อเลือก QuickShots และท้าตามค่าแนะนำ ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณเข้าใจว่าจะใช้งานโน้มถ่ายภาพอย่างไร และไปร่วมสืบคดีความในพื้นที่รอบข้าง



3. เลือกตัวบินป้ำๆ หมายถึงในมุมมองกล้อง トイแทะจะมองกล้องที่วัดอุบัติความปกติของรอบบัดดู เสือกใหม่เดียวกันพื้นที่ Start เพื่อเริ่มต้นการบันทึก เมื่อเมื่อการตรวจจับพบว่าเกิดข้อผิดพลาด ไม่ว่าด้วยสาเหตุใด ก็จะเป็นการเปลี่ยน QuickShots ให้วนบินกลับไปจังหวัดเดิมได้โดยอัตโนมัติ

4. แตะ เพื่อใช้งานวิธีดังนี้

### ออกจากโหมด QuickShots

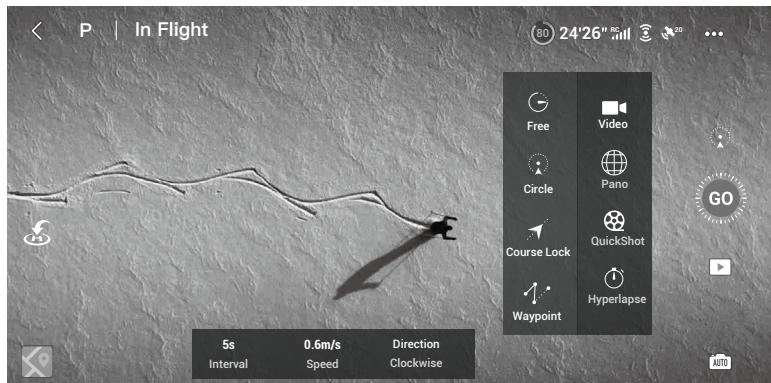
กดปุ่มหยุดบินชั่วคราว/RTH หนึ่งครั้งหรือแตะ ที่ DJI Fly เพื่อออกจากโหมด QuickShots ได้รับบินอยู่กับที่



- ใช้ QuickShots ในบริเวณที่ไม่มีการบ้านชานเมืองหรือสีสีก็ตามว่างที่นี่ได้ ตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่มีมนุษย์ สัตว์ หรือสีสีก็ตามว่างที่นี่ในเส้นทางบิน APAS ใช้งานไม่ได้ระหว่างอุปกรณ์ใหม่ QuickShots โครงจะเบรคและบินอยู่กับที่ สำหรับการตรวจจับพบร่องรอยสีสีก็ตามว่าง
- หมุนสีสีเกตต์อุตรดินให้ครบ และใช้รีโมทคอนโทรลไปรีส์เพื่อหลีกเลี่ยงไม่ให้โครงเข้าไปชน
- ห้ามใช้ QuickShots ในสถานการณ์ดังต่อไปนี้:
  - ก. เมื่อวัดอุคุกเกิดข่าวร้ายในช่วงเวลาหนึ่ง หรือคุณไม่สนใจเวลากลับ
  - ข. เมื่อวัดอุคุกเกิน 50 เมตร
  - ค. เมื่อวัดอุคุกอยู่บนยอดเขา
  - ด. เมื่อวัดอุคุกอยู่บนยอดเขา
  - ฉ. เมื่อวัดอุคุกอยู่ในห้อง
  - ธ. สภาพแสงน้อยมาก (<300 lux) หรือ สว่างมาก (>10,000 lux)
- ห้ามใช้ QuickShots ในบริเวณใกล้กับตัวอาคาร หรือบริเวณที่สัญญาณ GPS อ่อน ไม่เช่นนั้นเส้นทางการบินจะไม่เสถียร
- โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณพัฒนาตามกฎหมายและขอคำแนะนำต่อหน้าบินที่ดีที่สุดก่อนใช้งาน QuickShots
- เมื่อใช้ท่าทางเพื่อเปิดใช้งาน QuickShots โครงจะติดตามเฉพาะที่ท่านต้องการท่าทางที่ต้องจับได้ค่อนแรกเท่าที่นั้น ระยะห่างระหว่างบุคคลและโครงควรจะอยู่ที่ 5-10 เมตร และมุมมองไม่ควรเกิน 60°

### HyperLapse (ถ่ายภาพแบบ Timelapse และเคลื่อนไหวกล้องไปตัว)

โหมดถ่ายภาพ Hyperlapse รวมถึง Free, Circle, Course Lock และ Waypoint



## Free (อิสระ)

โดรนจะถ่ายภาพอัตโนมัติและถ่ายวิดีโอบน timeline แม่ไดร์ฟจะอยู่บนพื้นดิน ใหม่ด Free ก็ใช้งานได้ หลังจากบินขึ้น การควบคุมการเคลื่อนที่ของโดรนและหมุนกลับอ้อมใช้ชี้ไปที่คนโทรล ทำตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อใช้ใหม่ด Free:

1. ตั้งระยะเวลา ความพยายามของจิตดิจิทัลและความเร็วสูงสุด หน้าจอจะแสดงจำนวนภาพที่จะถ่ายและระยะเวลาที่ใช้ในการถ่าย
2. แตะปุ่มชัดเตือนเพื่อเริ่ม

## Circle (บินวน)

เครื่องจะถ่ายภาพโดยอัตโนมัติโดยรอบวัตถุที่เลือกเพื่อสร้างวิดีโอใหม่ด Circle:

1. ตั้งระยะเวลา ความพยายามของวิดีโอด้วยและความเร็วสูงสุด ในใหม่ด Circle สามารถเลือกการเคลื่อนที่ในทิศทางตามเข็มนาฬิกาวัดอุณหภูมิที่ใช้ในการถ่าย
2. เลือกวัตถุบันหน้าจอ
3. แตะปุ่มชัดเตือนเพื่อเริ่ม
4. เลื่อนคันบังคับการส่าย (pan) และปุ่มหมุนก้มบล็อกเพื่อปรับตั้งไฟร่อน เลื่อนคันบังคับการยก (tilt) เพื่อเปลี่ยนระยะห่างจากวัตถุ เลื่อนคันบังคับการเงย (roll) เพื่อควบคุมความเร็วการบินวน และเคลื่อนตัวเร่งเพื่อควบคุมความเร็วการบินวนแล้วตั้ง

## เลือกเส้นทางการบิน

Course Lock ใช้งานได้สองวิธี วิธีแรก ทิศทางของโดรนจะกำหนดไว้ แต่ไม่สามารถเลือกวัตถุได้ วิธีที่สอง ทิศทางของโดรนจะกำหนดไว้ และโดรนจะบินรอบวัตถุที่เลือก ทำตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อใช้ Course Lock:

1. ตั้งระยะเวลา ความพยายามของจิตดิจิทัลและความเร็วสูงสุด หน้าจอจะแสดงจำนวนภาพที่จะถ่ายและระยะเวลาที่ใช้ในการถ่าย
2. ตั้งเส้นทางการบิน
3. ลากที่ต้องการ เลือกวัตถุ ใช้ก้มบล็อก และคันบังคับ pan เพื่อปรับร่องรอย
4. แตะปุ่มชัดเตือนเพื่อเริ่ม ขึ้นคันบังคับ tilt และ roll เพื่อควบคุมความเร็วของการบินวนและทำให้โดรนเคลื่อนที่ในแนววนๆ ขึ้นคันบังคับ throttle เพื่อควบคุมความเร็วในการบินและลง

## เป้าหมาย

โดรนจะถ่ายภาพเป้าหมายสองรูปที่เป้าหมายในเส้นทางการบินโดยอัตโนมัติและถ่ายวิดีโอบน timeline โดรนสามารถบินได้ตามลักษณะ จำกัดเวลา 1 - 5 หรือ 5 - 1 ทำตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อใช้ Waypoints

1. ตั้งเป้าหมายที่ต้องการและทิศทางของเลนส์เลือก
2. ตั้งระยะเวลา ความพยายามของจิตดิจิทัลและความเร็วสูงสุด หน้าจอจะแสดงจำนวนภาพที่จะถ่ายและระยะเวลาที่ใช้ในการถ่าย
3. แตะปุ่มชัดเตือนเพื่อเริ่ม

โดรนจะถ่ายวิดีโอบน timeline โดยอัตโนมัติและจะบันทึกไว้ในไฟล์การเล่นวิดีโอข้อมูลนี้ ในการตั้งค่ากล้อง ผู้ใช้ควรเลือกบันทึกคลิปในไฟล์รูปแบบ JPEG หรือ RAW และบันทึกคลิปไว้ในพื้นที่เก็บข้อมูลในตัวเครื่องหรือการ์ด microSD



- เพื่อปรับปรุงสิ่งที่ถ่ายภาพอย่างสมบูรณ์ แนะนำให้ใช้ Hyperlapse ที่รับความสูงมากกว่า 50 เมตรและตั้งค่าอย่างน้อยสองวินาทีระหว่าง เวลาที่ต้องใช้ในการถ่ายและชัตเตอร์
- แนะนำให้เลือกวัตถุที่ไม่เคลื่อนที่ (เช่น ตึกสูง ภูเขา) ที่อยู่ในระยะปั๊บก่อนจากโดรน (ใกล้กว่า 15 เมตร) อ่อนเลือกวัตถุที่อยู่ใกล้โดรน เกินไป
- โดรนจะบันทึกและบันทึกอีกครั้งที่ ถ้ามีการตรวจสอบสิ่งที่ถูกบันทึกไว้ในไฟล์ Hyperlapse
- โดรนจะถ่ายวิดีโอ ก่อนที่จะถ่ายภาพได้อีกหนึ่ง 25 ภาพ ซึ่งเป็นจำนวนที่ต้องใช้เพื่อสร้างวิดีโocomposition ความพยายามนั้นวินาที วิดีโอด้วยตัวเอง เมื่อมีค่าสั่งจากวินาทีที่คนโทรล หรือเมื่อมีการออกจากไฟล์ใหม่ด RTH แนะนำตัวเอง

## Advanced Pilot Assistance Systems 3.0 (ระบบช่วยเหลือนักบินแบบแอร์โตรอนิคส์ 3.0)

โหมด Advanced Pilot Assistance Systems 3.0 (APAS 3.0) มือถือใหม่ Normal เมื่อเปิดใช้งาน APAS โตรอนจะตอบรับคำสั่งของผู้ใช้และวางแผนเส้นทางบินตามการควบคุมคันบังคับและสถานะแวดล้อมของการบิน APAS ที่ให้การสนับสนุนกีดขวางท่าได้ง่ายขึ้น ถ่ายคลิปได้รวดเร็วขึ้น และรวมประสมการณ์การบินที่ต้องดึงดูด

ขับคันบังคับ pitch ไปทางหน้าหรือข้างหลังต่อไป โตรอนจะหอบหลักสิ่งกีดขวาง โดยบินเหนือ บินด้านล่าง หรือไปทางซ้ายหรือขวาของสิ่งกีดขวาง โตรอนจะตอบรับกับการบินคันบังคับที่น้ำไปพร้อม ๆ กัน

เมื่อเปิดใช้งาน APAS โตรอนจะหยุดบินไม่ได้โดยการกดปุ่มหยุดบินหรือควบคุมไมโครโฟน หรือแตะ Stop บนจอของ DJI Fly โตรอนจะบินอยู่กับที่สามวินท์และออกค่าจ่องของน้ำหนักต่อไป

เพื่อจะนะปิดใช้งาน APAS ให้เปิด DJI Fly เข้าไปที่ System Settings>Safety และปิดใช้งาน APAS



- APAS ใช้งานไม่ได้ เมื่อมีการใช้โหมดบินล็อกชิลล์ และบันทึกที่ความละเอียดสูง เช่น 2.7K 48/50/60 fps, 1080p 48/50/60/120/240 fps และ 4K 48/50/60 fps
- APAS จะใช้ได้ก็ต่อเมื่อบินไปทางหน้าและออกอย่างลัง ถ้าโตรอนบินไปทางซ้ายหรือขวา APAS จะใช้ไม่ได้
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณใช้ APAS เนื่องจากพาวเวอร์ดูด้านหน้าและด้านหลังใช้งานได้ โปรดตรวจสอบว่าไม่มีคน สัตว์ วัสดุที่มีพื้นผิวเล็ก (เช่น ก้อนไม้) หรือวัสดุไปร่องแสงสด (เช่น แก้วหรือเงิน) อยู่ในเส้นทางบินที่ต้องการ
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณใช้ APAS เนื่องจากพาวเวอร์ดูด้านล่างใช้ หรือมีสัญญาณ GPS แรง APAS อาจทำงานได้ไม่เต็มที่ เมื่อโตรอนบินเหนือน้ำหนึ่งที่มีพิมบ์บกคลุม
- ขอให้ระมัดระวังบินพื้นที่เหล่านี้อยู่ในสภาพแวดล้อมที่มีแสงน้อย (<300 lux) หรือสว่างมาก (>10,000 lux)
- หมั่นสังเกต DJI Fly และตรวจสอบว่าโตรอนทำงานในโหมด APAS อย่างเป็นปกติ

### ขั้นทึកข้อมูลการบิน

ข้อมูลการบิน รวมถึงการรับส่งข้อมูลจากໄกล ข้อมูลสถานะโตรอน และตัวแบตเตอรี่ ฯ ฝึกการบินที่สำคัญที่สุดในที่ไปที่ต้องเดินทางไป สามารถเข้าถึงข้อมูลได้โดยใช้ DJI Assistant 2 for Mavic

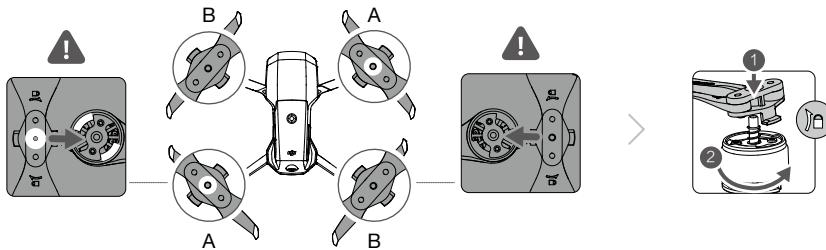
### ใบพัด

มีใบพัดแบบเรียบง่ายของ Mavic Air 2 อยู่สองแบบซึ่งออกแบบมาเพื่อให้หุ่นไปในทิศทางแตกต่างกัน เครื่อง旁วยใช้เพื่อแนะนำว่าควรใช้ใบพัดแบบไหน เมื่อติดกับมอเตอร์แบบใหม่ ตรวจสอบให้แน่ใจว่าใบพัดอยู่ในทิศทางเดียวกัน ตรวจสอบก่อนมอเตอร์ติดกับตามตำแหน่งน้ำแล้ว

ใบพัด	มีเครื่องหมาย	ไม่มีเครื่องหมาย
ภาพประกอบ		
ตำแหน่ง	ติดกับมอเตอร์ที่มีเครื่องหมายล้อ	ติดกับมอเตอร์ที่ไม่มีเครื่องหมายล้อ

### ติดใบพัด

ติดใบพัดที่มีเครื่องหมายกับบันมองเตอร์ที่มีเครื่องหมาย และใบพัดที่ไม่มีเครื่องหมายกับบันมองเตอร์ที่ไม่มีเครื่องหมาย กดใบพัดแตะลงชั้นลงไปที่มอเตอร์และหมุนจนกว่ามันจะหล็อก



### ลองใบพัด

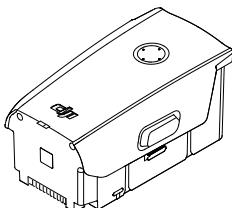
กดใบพัดลงไปที่มอเตอร์และหมุนสวิงไปในทิศทางของล้อเลือก



- ใบพัดมีความคม กรุณาระดับตัวรู้ว่าตัวอย่าง
- ใช้เฉพาะใบพัดของ DJI อย่างเป็นทางการเท่านั้น อย่าใช้ใบพัดต่างชนิดกัน
- หากจำเป็นให้รื้อใบพัดแยกต่างหาก
- ตรวจสอบให้แน่ใจก่อนการบินแต่ละครั้งว่าใบพัดติดตั้งอย่างแน่นหนา
- ตรวจสอบให้แน่ใจก่อนการบินแต่ละครั้งว่าบันมองเตอร์หมุนโดยอัตโนมัติ อย่าใช้ใบพัดที่เก่า บẩn หรือแตกหัก
- เพื่อล็อกเสียงการบาดเจ็บ อย่าใช้ไขสีน้ำพิมพ์ที่กำลังหมุนและมอเตอร์
- อย่าบีบหรือบีบใบพัดระหว่างการขนส่งหรือการเก็บ
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่ามอเตอร์ติดอย่างแน่นหนาและหมุนอย่างราบรื่น ถ้ามอเตอร์ติดขัดและไม่สามารถหมุนได้อย่างอิสระ ให้จอดโดรนทันที
- ห้ามปรับแต่งส่วนประภากองของมอเตอร์
- ห้ามเดินต่อรองหรือปล่อยให้มือหรือร้ากายกุญแจสัมผัสกับบันมองเตอร์หลังการบิน เพราะมันอาจชำรุดมาก
- ห้ามเวิดซึ่งระบบภายในของบันมองเตอร์หรือบันไดรวม
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเสียง ESCs ปกติเมื่อเวิดเครื่อง

### แบตเตอรี่อัจฉริยะ

แบตเตอรี่อัจฉริยะของ Mavic Air 2 เป็นแบตเตอรี่ความจุ 11.55 V, 3500 mAh ที่มีฟังก์ชันสมาร์ทชาร์จและคลายประจุแบบ



## คุณลักษณะของแบตเตอรี่

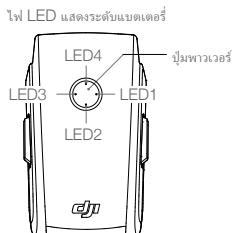


 • โปรดอ่านการใช้งานของค่าแนะนำน้ำหนักความถ่วงโลกก่อนใช้งาน Mavic Air 2 และสติ๊กเกอร์ที่แนบมาด้วยกันในช่วงที่ใช้ช่องทางที่ห้ามไม่ได้หรือเป็นการประมาท

การใช้แบตเตอรี่

ตรวจสอบระดับแบบเตอร์

กดปุ่มพาวเวอร์หนึ่งครั้งเพื่อตรวจสอบระดับแบตเตอรี่



ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่

Q. ไฟ LED ติด	Q. ไฟ LED กะพริบ	Q. ไฟ LED ดับ		ระดับแบบทองต่อร์
LED1	LED2	LED3	LED4	ระดับแบบทองต่อร์
●	●	●	●	ระดับแบบทองต่อร์ ≥ 88%
○	○	○	☀	75% ≤ ระดับแบบทองต่อร์ < 88%
○	○	○	○	63% ≤ ระดับแบบทองต่อร์ < 75%
○	○	☀	○	50% ≤ ระดับแบบทองต่อร์ < 63%
○	○	○	○	38% ≤ ระดับแบบทองต่อร์ < 50%
○	☀	○	○	25% ≤ ระดับแบบทองต่อร์ < 38%
○	○	○	○	13% ≤ ระดับแบบทองต่อร์ < 25%
☀	○	○	○	0% < ระดับแบบทองต่อร์ < 13%

## ปุ่มพาวเวอร์เปิด/ปิด

กดปุ่มพาวเวอร์หนึ่งครั้ง จ้าบันกอกอีกรัง ค้างไว้ส่องวินาทีเพื่อเปิดหรือปิดแบตเตอรี่ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่จะแสดงระดับแบตเตอรี่ เมื่อมีการกดปุ่มเป็นครั้งๆ

## ค่าเดือนอุณหภูมิที่

- เมื่อยืนในสภาวะแวดล้อมที่อุณหภูมิที่  $14^{\circ} - 41^{\circ}$  ฟาเรนไฮต์ ( $-10^{\circ} - 5^{\circ}$  เซลเซียส) จะทำให้ความจุของแบตเตอรี่ลดลงอย่างมาก ขอแนะนำให้ในกรณีที่อุณหภูมิที่ต่ำกว่า  $14^{\circ}$  ให้เลิกน้ำหนักที่  $-10^{\circ}$  เซลเซียส)
- แนะนำให้เมื่อส่องไฟในดินสภาวะแวดล้อมที่ต่ำกว่า  $14^{\circ}$  ไฟเงาจะส่อง ( $-10^{\circ}$  เซลเซียส)
- เมื่อยืนในสภาวะแวดล้อมที่อุณหภูมิที่  $41^{\circ}$  ให้เลิกน้ำหนักที่  $20^{\circ}$  ไฟเงาจะส่อง ( $20^{\circ}$  เซลเซียส)
- เมื่อยืนในสภาวะแวดล้อมที่อุณหภูมิสูงกว่า  $68^{\circ}$  ไฟเงาจะส่อง ( $20^{\circ}$  เซลเซียส)
- ความจุของแบตเตอรี่ที่ลดลงจะลดลงเรื่อยๆ ตามอุณหภูมิสูงกว่า  $68^{\circ}$  ไฟเงาจะส่อง ( $20^{\circ}$  เซลเซียส)
- บินด้วยความระมัดระวังเป็นพิเศษที่ความสูงจากกระดับน้ำทะเล

## การชาร์จแบตเตอรี่

ควรรับประทานเครื่องดื่มหรืออาหารที่ดีต่อสุขภาพก่อนบินทุกครั้ง โดยใช้อุปกรณ์เดปต์เตอร์ของ DJI ที่ห้ามเท่านั้น

- ต่ออะแดปเตอร์ AC เข้ากับแหล่งจ่ายไฟ ( $100\text{-}240\text{ V}, 50/60\text{ Hz}$ )
- ต่อสายแบตเตอรี่อัจฉริยะ เข้ากับอะแดปเตอร์ AC โดยใช้สายชาร์จแบตเตอรี่โดยที่แบตเตอรี่ชาร์จได้การทำงานอยู่
- ไฟ LED และระดับแบตเตอรี่จะแสดงระดับของแบตเตอรี่ระหว่างที่กำลังชาร์จ
- เมื่อไฟ LED บนกระดับตัว แสดงว่าแบตเตอรี่อัจฉริยะชาร์จเต็มแล้ว ออกอะแดปเตอร์ออก เมื่อบรรลุการชาร์จเต็มแล้ว



- ห้ามชาร์จแบตเตอรี่ทันทีหลังจากเดินทางเพื่อยืนในสภาวะอากาศร้อนๆ เช่นในประเทศญี่ปุ่น ประเทศไทย อุณหภูมิสูงกว่า  $30^{\circ}\text{C}$  อาจสูงเกินไป รอให้อุณหภูมิของแบตเตอรี่ลดลงมาอยู่ที่อุณหภูมิห้อง ก่อนชาร์จใหม่
- อะแดปเตอร์จะหยุดชาร์จแบตเตอรี่ เมื่ออุณหภูมิของแบตเตอรี่ไม่ถูกในช่วงอุณหภูมิที่ชาร์จได้คือ  $41^{\circ} - 104^{\circ}$  ฟาเรนไฮต์ ( $5^{\circ} - 40^{\circ}$  เซลเซียส) อุณหภูมิที่เหมาะสมในการชาร์จคือ  $71.6^{\circ} - 82.4^{\circ}$  ฟาเรนไฮต์ ( $22^{\circ} - 28^{\circ}$  เซลเซียส)
- สับชาร์จแบตเตอรี่ (ไม่ได้รวมอยู่ด้วย) สามารถชาร์จแบตเตอรี่ที่ถูกดึงสามก้อน กรุณาตรวจสอบอุณหภูมิของ DJI เพื่อรับทราบข้อมูลเพิ่มเติม
- ควรชาร์จแบตเตอรี่ให้เต็มอย่างน้อยหนึ่งครั้งทุกสามเดือนเพื่อให้แบตเตอรี่ไม่เสื่อม
- DJI ไม่รับผิดชอบต่อความเสียหายที่เกิดขึ้น อันเนื่องมาจาก การใช้อุปกรณ์ที่ไม่ได้มาตรฐาน



- ขอแนะนำให้ใช้ประจุแบตเตอรี่ให้เหลือ  $30\%$  หรือต่ำกว่า ซึ่งสามารถทำได้โดยการบินโดยวนอุทยานกระหว่างเหลือแบตเตอรี่น้อยกว่า  $30\%$

ตารางด้านล่างแสดงให้เห็นถึงรูปแบบแบตเตอรี่ระหว่างที่กำลังชาร์จ

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

### กลไกการป้องกันแบตเตอรี่

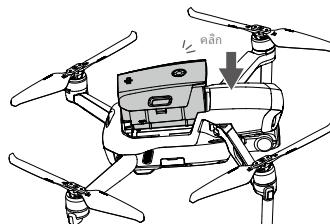
ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่สามารถแสดงค่าเตือนเพื่อป้องกันแบตเตอรี่ที่มีการร้าบสึกเสื่อมจากการชาร์จโดยปกตีได้

กลไกการป้องกันแบตเตอรี่				
LED1	LED2	LED3	LED4	รูปแบบการกระพริบ
○	●	○	○	LED2 กะพริบสองครั้งต่อวินาที
○	●	○	○	LED2 กะพริบสามครั้งต่อวินาที
○	○	●	○	LED3 กะพริบสองครั้งต่อวินาที
○	○	●	○	LED3 กะพริบสามครั้งต่อวินาที
○	○	○	●	LED4 กะพริบสองครั้งต่อวินาที
○	○	○	●	LED4 กะพริบสามครั้งต่อวินาที

ถ้ากลไกการป้องกันแบตเตอรี่ทำงาน ในการจะหักล้าไปชาร์จอีกครั้งจำเป็นต้องกดแบตเตอรี่ที่อยู่ใน จากนั้นค่อยเสียบไฟใหม่อีกครั้ง หากอุณหภูมิใน การชาร์จต้องปกติ โปรดรอให้อุณหภูมิกลับเป็นปกติก่อน และแบตเตอรี่จะกลับไปเริ่มชาร์จใหม่อีกครั้งโดยอัตโนมัติ โดยไม่จำเป็นต้องกดและเสียบบล็อกแบตเตอรี่ใหม่อีกครั้ง

### การใส่แบตเตอรี่อัจฉริยะ

ใส่แบตเตอรี่อัจฉริยะไปในช่องเสียบแบตเตอรี่ของโดรน ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเข้าไปปิดอย่างแน่นหนาและตัวล็อกแบตเตอรี่ล็อกอย่างเรียบร้อย



### การถอนแบตเตอรี่อัจฉริยะ

กดปลดล็อกตัวล็อกจากด้านซ้ายของแบตเตอรี่ เพื่อเลื่อนมันออกจากช่องเสียบ

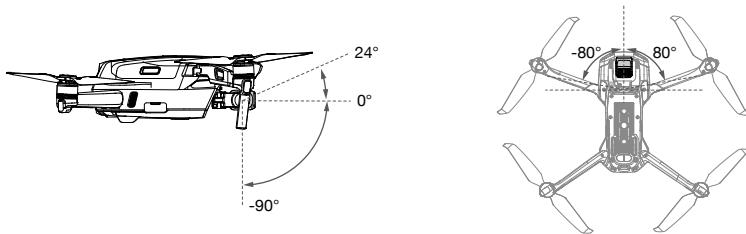


- ห้ามถอนแบตเตอรี่ เมื่อเสียบเครื่องโดยรวมแล้ว
- ตรวจสอบไฟในช่องเสียบแบตเตอรี่เสียบเข้าท่อถ่ายน้ำหนา

## กิมบลลและกล้อง

### ลักษณะของกิมบลล

กิมบลล 3 แกนของ Mavic Air 2 กำลังสั่น ทำให้เกิดร่องมีความนิ่ง ทำให้คุณได้ภาพและวีดีโอที่ชัดเจนและให้ความลับในระหว่างบินและการควบคุม pan คือ  $-80^{\circ}$  ถึง  $+80^{\circ}$  และบินเบตการควบคุม tilt คือ  $-90^{\circ}$  ถึง  $+24^{\circ}$  ของเบตการควบคุม tilt ที่มีการตั้งค่าไว้คือ  $-90^{\circ}$  ถึง  $0^{\circ}$  และบินเบต tilt สามารถเพิ่มขึ้นไปได้เป็น  $-90^{\circ}$  ถึง  $+24^{\circ}$  โดยการเปิดใช้ “Allow Upward Gimbal Rotation” (อนุญาตให้มีการหมุนกิมบลลขึ้นไปได้ตามนั้น) ใน DJI Fly



ใช้ตัวบ่งชี้บนหน้าจอแสดงผลเพื่อควบคุมการเลี้ยวของกล้อง หรืออีกทางหนึ่งคือเข้าสู่มุมมองกล้องใน DJI Fly กดที่จอยจอกว่าจะมีตัวบ่งชี้แต่งประกายขึ้น ลากขึ้นลงเพื่อควบคุมการเลี้ยงของกล้อง ลากซ้ายขวาเพื่อควบคุมการแพนกล้อง

## โหมดการใช้งานกิมบลล

มีโหมดการใช้งานกิมบลลอยู่สองแบบ เป็นรูปแบบเดียวกันที่แต่ต่างกันด้วย DJI Fly

โหมดเดียวตาม หมายเหตุทางของกิมบลลและด้านหน้าโดยรวมจะต้องไม่หลุดเวลา

**FPV Mode:** กิมบลลรับไปตามการเคลื่อนที่ของโดรนเพื่อนำเสนอประสบการณ์การบินแบบบุกเบิกที่หนึ่ง



- เมื่อโดรนเปิดเครื่องจะสั่น อาร์มและหัวเครื่องกิมบลล เพื่อป้องกันกิมบลลในช่วงขึ้นบิน กรุณารีบบินจากพื้นที่โล่งและ远离เครื่อง
- ความแม่นยำของกิมบลลอาจเสียหายได้จากการชนหรือแรงกระแทก ซึ่งอาจทำให้กิมบลลทำงานผิดปกติ
- อย่าใช้สิ่งที่ผูกหัวใจภายนอกกิมบลล โดยเฉพาะอย่างยิ่งสิ่งที่อาจทำให้เข้าไปในมุมอเดอร์ช้อยกิมบลล
- ขณะเดียร์กิมบลลอาจเข้าสู่โหมดป้องกันตัวเองในสถานการณ์ดังนี้:
  - ก. โดรนอยู่บนพื้นที่ไม่สมอ กันหรือกิมบลลลติดด้วยเศษวัสดุ
  - ข. กิมบลลลจอดอยู่ในแนวราบที่ต้องการบิน
  - ค. ห้ามกระแสไฟฟ้าที่ปิดกิมบลลล
  - ด. เนื่องจากอากาศที่ทำให้กิมบลลลติดปักตัวหัวใจ
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์ตัวรองกิมบลลต้องติดต่อสื่อสารได้ดี
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์ตัวรองกิมบลลต้องติดต่อสื่อสารได้ดี
- การบินในสภาพอากาศหนาวเย็นมากกว่า  $-10^{\circ}\text{C}$  อาจทำให้กิมบลลลเสื่อมความแรง ลดประสิทธิภาพการทำงาน

## คุณลักษณะของกล้อง

Mavic Air 2 ใช้เซ็นเซอร์กล้องขนาด  $1/2"$  CMOS ซึ่งสามารถถ่ายวีดีโอได้ถึง 4K 60 fps และถ่ายภาพได้ 48 MP รวมถึงโหมดถ่ายภาพต่อๆ กัน Single, Burst, AEB, Timed Shot, Panorama และ Slow Motion รูปแบบของกล้องคือ f2.8 และสามารถถ่ายได้ 1 เมตรถึงระยะห้องน้ำ



- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์มีผลความชันเหมาะสมสำหรับกล้อง ทั้งระห่ำและกระไว้ซึ่งกันและในการเก็บรักษา
- ใช้น้ำยาทำความสะอาดสีที่อยู่ห่างจากสีที่ใช้ในการเขียนและดูดซึม
- ห้ามปิดกันระบบน้ำยาออกต์ที่กล้อง เพื่อไม่ให้ความร้อนเพิ่มขึ้นอาจทำให้ชุดอุปกรณ์เสียหายและถูกใช้งานได้

## การขันทึกรูปและวิดีโอ

Mavic Air 2 ใช้ microSD card เพื่อบันทึกวิดีโอของคุณ ควรใช้ microSD card แบบ UHS-I Speed Grade 3 เพื่อให้การอ่านข้อมูล และการบันทึกข้อมูลที่รวดเร็ว ซึ่งเป็นสิ่งจำเป็นสำหรับข้อมูลวิดีโอด้วยความละเอียดสูง โปรดดูที่ส่วนข้อมูลจำเพาะสำหรับข้อมูลเพิ่มเติม เกี่ยวกับการแนะนำนี้ที่ [microSD cards](#)



- อย่าออด microSD card จากโทรศัพท์ เมื่อปิดเครื่องแล้ว ไม่เช่นนั้น microSD card อาจเสียหายได้
- เพื่อให้แน่ใจว่าความเสียหายของระบบกล้อง การบันทึกวิดีโอจะดำเนินไปได้ต่อเมื่อ 30 นาที
- ตรวจสอบการตั้งค่ากล้องก่อนใช้งานเพื่อให้แน่ใจว่าได้ตั้งค่าไว้ตามที่ต้องการแล้ว
- ก่อนถ่ายภาพหรือวิดีโอด้วยกล้อง กรุณาทดสอบถ่ายภาพสองสามภาพเพื่อทดสอบว่ากล้องทำงานได้ถูกต้องก่อน
- ถ้าโทรศัพท์เครื่องแสลง จะไม่สามารถส่งข้อมูลหรือที่เล่านำรูปและวิดีโอออกจากกล้องได้
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าปิดโทรศัพท์อยู่ต่อ ไม่เช่นนั้นพารามิเตอร์ของคุณอาจไม่ได้บันทึกไว้และวิดีโอที่คุณบันทึกไว้อาจเสียหายได้ DJI ไม่รับผิดชอบต่อความล้มเหลวใดในการบันทึกภาพหรือวิดีโอหรือที่บันทึกไว้ในแบบที่อุปกรณ์ไม่สามารถอ่านข้อมูลได้

## รีเมทคอนไทรอล

---

ส่วนนี้อธิบายถึงคุณลักษณะของรีเมทคอนไทรอล รวมถึงคำแนะนำสำหรับการควบคุมโดยตรงและกตัญจ

# รีโมทคอนโทรล

## คุณลักษณะรีโมทคอนโทรล

รีโมทคอนโทรลมีเทคโนโลยีสื่อสารด้วยระยะไกลของ DJI ชื่อ OcuSync 2.0 ซึ่งสามารถส่งข้อมูลได้ไกลที่สุด 6 ไมล์ (10 กิโลเมตร) และแสดงวิดีโอจากโดรนมาที่ DJI Fly บนโทรศัพท์เคลื่อนที่ของคุณได้มากถึง 1080P การควบคุมโดยตรงและกล้องอย่างรวดเร็ว ใช้ปุ่มนั่นปิโนท ในขณะเดียวกันบังคับที่คันบังคับที่ผลิตโดยไตรี ที่ให้รีโมทคอนโทรลเก็บรักษาไว้ได้ยาวนาน

ในที่นี้นี่เป็นจุดเด่นที่สำคัญที่สุดของ OcuSync 2.0 จะถูกตัดสัญญาณวิดีโอด้วยความละเอียด 1080P อย่างรวดเร็ว ไม่ว่าความสูงของการบินจะเปลี่ยนแปลงไปอย่างไร รีโมทคอนโทรลท่านได้ทั้งคัน 2.4 GHz และ 5.8 GHz โดยจะเลือกช่องสัญญาณที่ดีที่สุดเสมอในทันที

OcuSync 2.0 ลดความหน่วงลงถึง 120-130 ms โดยปรับปรุงประสิทธิภาพของล้อในการบินและการเชื่อมต่อที่รวดเร็ว

แบตเตอรี่ในตัวมีความจุ 5200 mAh และใช้งานได้ตั้งแต่ที่ 6 ชั่วโมง รีโมทคอนโทรลของ DJI Fly ใช้แบตเตอรี่ LiPo 500 mAh@5V รีโมทคอนโทรลจะชาร์จอุปกรณ์และต่อสายชาร์จที่ในมือถือ iOS ก่อนแล้วไปตรวจสอบให้แน่ใจว่าอนุญาตให้ DJI Fly ชาาร์จ การชาาร์จอุปกรณ์ iOS ปิดใช้งานไว้ในการตั้งค่าเริ่มต้นและต้องการเปิดใช้งานทุกครั้งที่เปิดรีโมทคอนโทรล

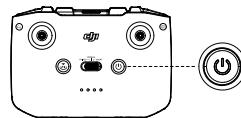
- การกำกับดูแล: ดูรีโมทคอนโทรลทั้งหมดที่สามารถทำได้ในที่นี่

- ใหม่ด Control Stick: ใหม่ดคันบังคับก้านดึงที่รับการหัวใจของการบินของคุณ ใหม่ดคันบังคับแบบเดิม ใหม่ดที่ต้องโปรแกรมไว้และรีบูตใหม่ด (ใหม่ด 1, ใหม่ด 2 และ ใหม่ด 3) ซึ่งพร้อมใช้งานและมีใหม่ดที่ปรับแต่งได้เองซึ่งสามารถตั้งค่าได้ใน DJI Fly ใหม่ด ใหม่ดในมือถือ ใหม่ด 2

## การใช้งานรีโมทคอนโทรล

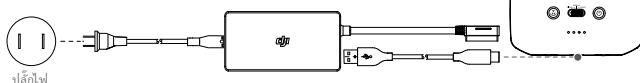
### ปุ่มพาวเวอร์เปิด/ปิด

กดปุ่มพาวเวอร์หนึ่งครั้งเพื่อติดต่อสื่อสารด้วยระบบเดียว ปุ่มหนึ่งครั้งและกดตัวเองอีกครั้งเพื่อเปิดรีโมทคอนโทรล ถ้ารับตัวแบบเดียวต่อที่ต่อเกินไป กรุณาใช้รีบูตใหม่ด



### การชาาร์จแบบเดียว

ใช้สาย USB-C เพื่อต่อ กับอะแดปเตอร์ AC เข้ากับพอร์ต USB-C ของรีโมทคอนโทรล

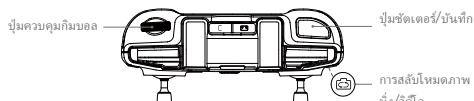


### การควบคุมก้มบล็อกและกล้อง

1. ปุ่มชุดเดียว/บันทึก: กดหนึ่งครั้งเพื่อถ่ายภาพ หรือเริ่ม/หยุดการบันทึก

2. การล็อกไฟฟ้าใน/วีดีโอ: กดหนึ่งครั้งเพื่อเปลี่ยนใหม่ด ระหว่างภาพและวีดีโอ

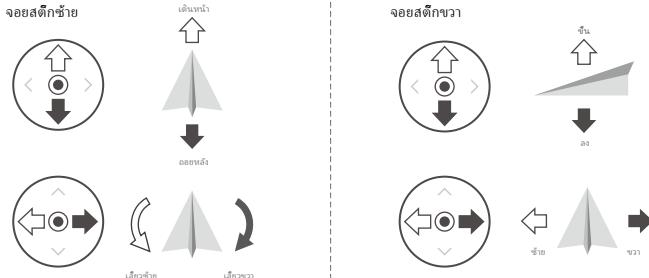
3. ปุ่มบังคับก้มบล็อก ใช้ควบคุมความเรียงของก้มบล็อก



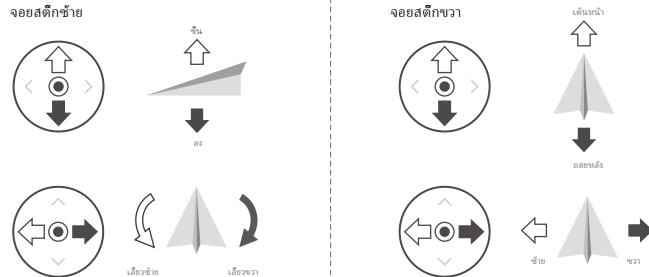
## การควบคุมโดรน

คันบังคับควบคุมที่สามารถอ่านได้สอง (pan) เคลื่อนที่ไปข้างหน้า/หลัง (pitch) ระดับความสูง (throttle) และเคลื่อนที่ไปทางซ้าย/ขวา (roll) ในหมดคันบังคับที่หนาเดฟฟ์ก็จะมีการทิ่งกระดาษของการเลื่อนในทางขององค์ประกอบแบบ ใหม่หมดที่ตั้งไว้โปรแกรมไว้แล้วสำหรับใหม่หมดคือ (ใหม่ด 1, ใหม่ด 2 และ ใหม่ด 3) ซึ่งพร้อมให้ใช้งานและรวมใหม่หมดที่ปัจจุบันแต่ได้ลงซึ่งสามารถตั้งค่าได้ใน DJI Fly ใหม่หมดที่ไม่มีต่อ ใหม่ด 2

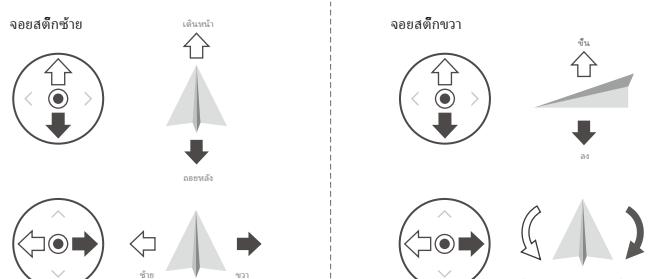
### ใหม่ด 1



### ใหม่ด 2



### ใหม่ด 3

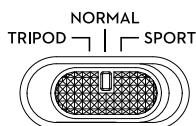


ปุ่มกดตอนที่ห่อ (โหมด 2)	โดรน (◀ แสดงทิศทางของ Nose)	หมายเหตุ
		ขับคันบังคับท่าทางซ้าย ขึ้นหรือลง คือการเปลี่ยนแปลงระดับความสูงของโดรน ผลักคันบังคับขึ้นเพื่อเพิ่มระดับความสูง ตักคันบังคับลงเพื่อลดระดับ ยิ่งคันบังคับถูกผลักออกไปทางซ้ายเท่าไร โดรนก็จะบินสูงขึ้น ยิ่งคันบังคับถูกผลักออกไปทางขวาเท่าไร โดรนก็จะบินต่ำลง
		ขับคันบังคับท่าทางซ้าย ไปทางซ้ายหรือขวา คือการควบคุมทิศทางของโดรน ผลักคันบังคับไปทางซ้าย จะหมุนไดร์เวอร์ตามเข็มนาฬิกา และไปทางซ้าย จะเป็นการหมุนไดร์เวอร์ตามเข็มนาฬิกา ยิ่งคันบังคับถูกผลักออกไปทางซ้ายเท่าไร โดรนก็จะหมุนเร็วขึ้นเท่านั้น
		ขับคันบังคับท่าทางขวา ขึ้นหรือลง จะเปลี่ยนทิศทางหน้า/หลังของโดรน ผลักคันบังคับขึ้นเพื่อบินไปทางหน้า หรือผลักลงเพื่อบินอยหลัง ยิ่งคันบังคับถูกผลักออกไปทางขวาจากศูนย์กลางเท่าไร โดรนก็จะบินไปเร็วขึ้นเท่านั้น
		ขับคันบังคับท่าทางขวา ไปทางซ้ายหรือขวา เพื่อเปลี่ยนทิศทางซ้าย/ขวาของโดรน ผลักคันบังคับไปทางซ้าย เพื่อบินไปทางซ้าย และทางขวา เพื่อบินไปทางขวา ยิ่งคันบังคับถูกผลักออกไปทางขวาจากศูนย์กลางเท่าไร โดรนก็จะบินไปเร็วขึ้นเท่านั้น

## เปลี่ยนโหมดการบิน

เลื่อนสวิตช์เพื่อเลือกโหมดการบินที่ต้องการ

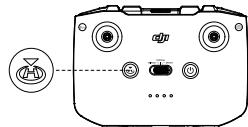
ตำแหน่ง	Flight Mode (โหมดการบิน)
Sport	Sport Mode (โหมดกีฬา)
Normal (ปกติ)	Normal Mode (โหมดปกติ)
Tripod (ขาตั้ง)	Tripod Mode (โหมดบินอย่างแม่นยำ)



## ปุ่ม Flight Pause/RTH (ปุ่มหยุดบินรั่วครัวง/ปุ่มนักบินจุดขั้นบิน)

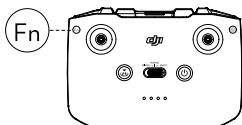
กดหนึ่งครั้งเพื่อทิ่งให้โดรนเบรคและบินอยู่กับที่ ถ้าโดรนอยู่ในโหมด QuickShots RTH หรือลงจอดอัตโนมัติ กดหนึ่งครั้งเพื่อออกจากโหมดแล้วค่อยเบรค

กดปุ่ม RTH ค้างไว้จะก้าวเข้ามายกหัวลงในโหมด RTH เพื่อเริ่มต้นใน模式 RTH กดปุ่มนี้อีกครั้งเพื่อยกเลิกคำสั่ง RTH และกลับไปโหมดควบคุมดูดีโดยรีโมท



## ปุ่มที่ตั้งค่าได้เอง

ไปที่การตั้งค่าระบบ DJI Fly แล้วเลือก Control เพื่อตั้งค่าฟังก์ชันสำหรับปุ่มนี้ ฟังก์ชันที่ตั้งได้ อาจรวมถึง การตั้งคุณลักษณะของกิมบล็อกไฟ การเปลี่ยนไฟ LED และการลับแผนผังและวุฒิมุมมองสด

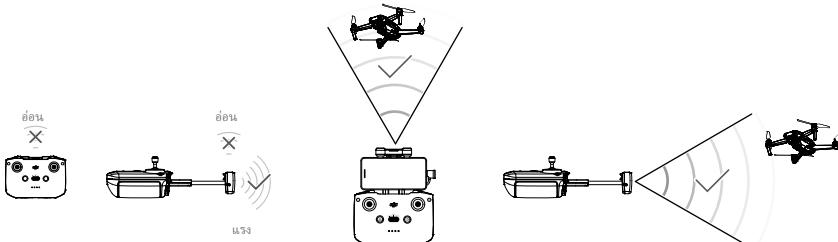


## การเตือนจากวิทยุสื่อสาร

วิทยุสื่อสารจะส่องเสียงเตือน ระหว่าง RTH หรือเมื่อ率ชั้นแบบเตือนร่อง (6% ถึง 10%) การเตือนแบบเตือนร่องเป็นปีกใต้ตัวการกับปุ่มพาวเวอร์ การเตือนแบบเตือนร่องจะมากกว่า (น้อยกว่า 5%) ในสภาวะปกติ

## Optimal Transmission Zone (ตำแหน่งส่งสัญญาณ)

สัญญาณจะร่วงโรยลงเมื่อห่างจากวิทยุสื่อสารมากกว่า 10 เมตร แต่เมื่อห่างสักครึ่งก้าว ก็จะได้รับความพยายามด้านล่าง



Optimal Transmission Zone (ตำแหน่งส่งสัญญาณ)

## การเชื่อมต่อ กับ รีโมทคอนโทรล

รีโมทคอนโทรลชื่อเมืองต่อ กับ โดรน ก่อน แล้ว ข้อมูล การเชื่อมต่อ นั้นต้อง ทำ ตาม ที่ รีโมทคอนโทรล ใหม่ เป็นครั้งแรกเท่านั้น ทำตามขั้นตอนต่อไปนี้ เพื่อ เชื่อมต่อ รีโมทคอนโทรล ให้เสร็จ:

1. กดปุ่มพาวเวอร์ที่รีโมทคอนโทรล และ ทิ้งไว้ 10 วินาที
2. เปิดแอป DJI Fly
3. ในส่วนของจากเลือก แตะ ●●● แล้วเลือก Control และ Connect to Aircraft
4. กดปุ่มพาวเวอร์ที่โดรน ตัว ก่อน เว็บเบิร์นที่ ไฟ LED บนรีโมทคอนโทรลจะเปลี่ยนเป็นสีฟ้า ไฟ LED บนรีโมทคอนโทรลจะเปลี่ยนเป็นสีฟ้า ไฟ LED บนรีโมทคอนโทรลจะเปลี่ยนเป็นสีฟ้า ไฟ LED บนรีโมทคอนโทรลจะเปลี่ยนเป็นสีฟ้า เพื่อแสดงว่า โดรนจะส่งสัญญาณสู่ รีโมทคอนโทรล



- ตรวจสอบให้แน่ใจว่า รีโมทคอนโทรลอยู่ในระยะ 0.5 เมตร กับ ไดร์เวอร์ ระหว่าง การเชื่อมต่อ
- รีโมทคอนโทรลจะยกเลิกการเชื่อมต่อ กับ ไดร์เวอร์ อีกครั้ง ถ้า รีโมทคอนโทรลไม่มีการเชื่อมต่อ กับ ไดร์เวอร์ กัน



- ชาติ รีโมทคอนโทรลให้เต็ม ก่อน การบินทุกครั้ง รีโมทคอนโทรลจะส่งสัญญาณ เมื่อ แบตเตอรี่ หมด
- ถ้า รีโมทคอนโทรล เปิดอยู่ และไม่ได้ใช้งาน นานา ที่ จะ มี สัญญาณ หลัง จาก 6 นาที ไดร์เวอร์ จะตัดสัญญาณ ของ รีโมทคอนโทรล ทันที เพื่อ ป้องกัน เสียง เดือน
- ปรับ ที่ อึด ให้ สำพาย ให้ เลื่อน ที่ เพื่อ ให้ แน่ใจว่า สำพาย ที่ อึด ให้ เลื่อน ที่ แน่น หนา แล้ว
- ควร ใช้ รีโมทคอนโทรล ที่ ได้ รับ อนุญาต ของ ทาง ราชการ ที่ ออก ให้ สำพาย ที่ อึด ให้ เลื่อน ที่ แน่น หนา

## ແອປ DJI Fly

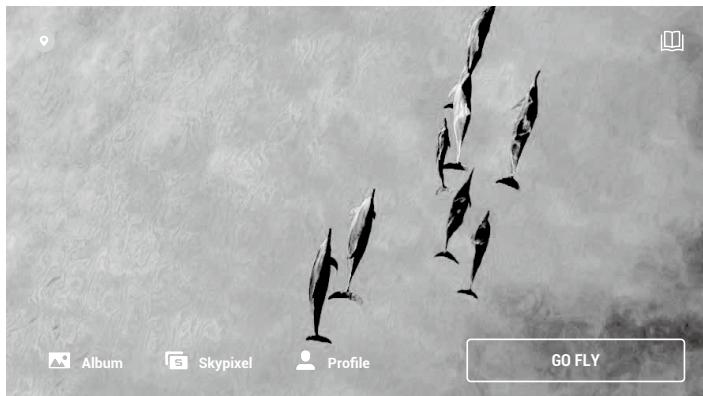
---

ສ່ວນນີ້ຈະແນະນຳໄຟຟ້າພື້ນໜີ້ນີ້ແລກຂອງ ແອປ DJI Fly

# แอป DJI Fly

## Home

เปิดแอป DJI Fly และเข้าสู่หน้า home



## Academy

แต่ละที่ประกอบนวนิมบูรณาเวทื่อเข้าสู่ Academy การสอนในชั้นงานผลิตภัณฑ์ เคล็ดลับในการบิน ความปลอดภัยในการบิน และ คู่มือแบบเอกสาร จะสามารถอ่านได้ที่นี่

### อัลบัม

ให้คุณชมภาพจาก DJI Fly และภาพจากโทรศัพท์ของคุณ มีทั้งแบบ Templates และ Pro Templates มีเมนูปรับแต่งอัตโนมัติสำหรับคลิปที่ถ่ายมา Pro จะใช้ที่คุณปรับแต่งคลิปที่ถ่ายมาได้ตามที่คุณต้องการ

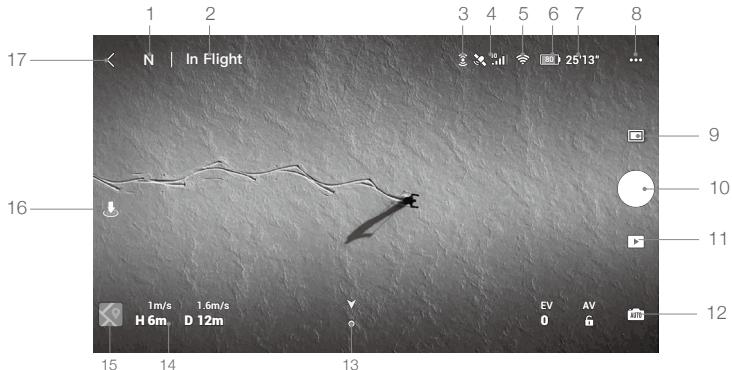
## SkyPixel

เข้าสู่โหมด SkyPixel เพื่อชมวิดีโอและภาพที่ดีไซน์แนวรีวิว

## Profile

อุปกรณ์บัญชี, บันทึกการบิน, ฟอร์ม DJI, ร้านค้าออนไลน์, ฟีเจอร์ Find My Drone (ระบบติดตามโดยตรงของคุณ) และการตั้งค่าอื่น ๆ

## Camera View (มุมมองกล้อง)



### 1. Flight Mode (โหมดการบิน)

N : แสดงให้เห็นว่าอยู่ในโหมดบิน

### 2. แสดงสถานะระบบ

In Flight : แสดงสถานะที่ติดตามและแสดงค่าเดือนหลาฯ ๆ แบบ

### 3. สถานะระบบบันทึกภาพวิดีโอตัวหน้าและด้านหลัง

录制 : ด้านบนของจิล็อกอนแสดงสถานะของระบบบันทึกภาพวิดีโอตัวหน้าและด้านหลังของจิล็อกอนแสดงสถานะของระบบบันทึกภาพวิดีโอตัวหน้าและด้านหลัง จิล็อกอนเป็นสีขาว เมื่อระบบบันทึกภาพวิดีโอทำงานเป็นปกติ และเป็นสีแดงเมื่อระบบบันทึกภาพวิดีโอไม่สามารถใช้งานได้

### 4. สถานะ GPS

GPS : แสดงสถานะความแรงของสัญญาณ GPS

### 5. สัญญาณความแรงของภาระเครื่องการบินที่อยู่ในโหมดบิน

信号 : แสดงความแรงของสัญญาณเชื่อมต่อวิดีโอระหว่างโดรนกับจิล็อกอนโทรศัพท์

### 6. ระยะหักบานเบตเตอรี่

电量 : แสดงระยะหักบานเบตเตอรี่ปัจจุบัน

### 7. ข้อมูลแบบเดตเตอร์

25'13 : แตะเพื่อดูข้อมูลแบบเดตเตอร์ เช่น อุณหภูมิแบบเดตเตอร์ กระแสไฟฟ้า และ ระยะเวลาการบิน

### 8. การตั้งค่าควบคุม

• • • : แตะเพื่อดูข้อมูลเกี่ยวกับความปลอดภัย การควบคุม และการส่องชี้ข้อมูล

#### ความปลอดภัย

การป้องกันในการบิน: แตะเพื่อตั้งระดับความสูงที่สูงที่สุด, ระยะหักไกลที่สุด, ระดับความสูง RTH ถัดไปนับต้น และเพื่อปรับแต่ง Home Point (จุดที่บิน)

ความช่วยเหลือในการบิน: ระบบบันทึกภาพวิดีโอตัวหน้าและด้านหลังเปิดใช้งาน นับรวมถึงจิล็อกอนที่รับรู้และหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวาง เมื่อการตรวจจับสิ่งกีดขวางปิดใช้งาน โดรนไม่สามารถหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวางได้ เมื่อการตรวจจับสิ่งกีดขวางไม่ได้ APAS จะใช้งานได้ก็ต่อเมื่อ กดปุ่มเปิดใช้

เชนเซอร์: แตะเพื่อดู IMU และสถานะเข็มทิศ และหากจำเป็นจะเริ่มทำการลิเบรต ผู้ใช้งานสามารถตรวจสอบไฟ LED และปลดล็อกการตั้งค่า GEO Zone

การตั้งค่าความปลอดภัยแบบตัวเอง : รวมถึงการตั้งค่าที่ได้รับต้องท่า เนื่อสืบจากจิล็อกอนโทรศัพท์หรือห่วงบิน "Emergency Only" (ฉุกเฉินเท่านั้น) และร่วมมือกับจิล็อกลงภาษาคิลิสในสถานการณ์ฉุกเฉินที่นั่น เช่น เมื่อเกิดการชน, มองตัวร์หยุดลงกลางคัน, ได้รับข้อมูลทางอากาศ หรือได้รับเสียงการควบคุม และยกหัวต้นที่เรียกว่า "Anytime" (เมื่อใดก็ได้) หากยังคงต้องร่วมมือกับจิล็อกลงกลางอากาศ เมื่อตัดกิ่งได้ เมื่อผู้ใช้งานต้องการควบคุมต้นที่บินด้วยแบบสม่ำเสมอ (CSC) การหยุดเมื่อต้องลงกลางอากาศจะต้องดำเนินการ

ฟีเจอร์ Find My Drone ช่วยให้หาได้แม่นยำที่สุดในพื้นที่

การควบคุม

การตั้งค่าโดยรวม: แตะเพื่อตั้งระบบการวัด

การตั้งค่ากิมบอยล์: แตะเพื่อตั้งค่ากิมบอยล์ ปล่อยให้กิมบอยล์หันไปทางที่ต้องการ บริเวณด้านหน้าของ机体 แล้วคลิกเบรรกิมบอยล์

การตั้งค่าไมโครโฟน: แตะเพื่อตั้งค่าชั้นของปุ่มแบบบันทึกต่อๆ กัน เช่น บันทึกเสียง บันทึกภาพ หรือบันทึกวิดีโอ ตามที่ต้องการ

ส่วนการบินสานห่วงผู้รู้เรื่องด้าน: รวมวิดีโอสอนการบิน

เชื่อมต่อ กับโดรน: เมื่อติดต่อได้แล้ว เชื่อมต่อ กับเครื่องที่มีไมโครโฟน หรือกล้อง แตะเพื่อเริ่มการเชื่อมต่อ

กล้อง

การตั้งค่าพารามิเตอร์ของกล้อง: แสดงการตั้งค่าที่แตกต่างกัน ตามแต่โหมดการถ่ายภาพ

โหมดการถ่ายภาพ	การตั้งค่า
ภาพถ่าย	ฟอร์แมตและขนาดภาพ
วิดีโอ	ฟอร์แมตวิดีโอ, ไฟ, ฟอร์แมต Coding และค่ามรรยาภาพของวิดีโอ
QuickShot (ถ่ายด่วน)	ฟอร์แมตวิดีโอ, ความละเอียด และค่ามรรยาภาพของวิดีโอ
HyperLapse (ถ่ายภาพแบบ Timelapse และเคลื่อนไหว)	ฟอร์แมตวิดีโอ, ความละเอียด, ประเภทของภาพถ่าย, Anti-Flicker และ Shot Frame
ล็อกไปตัวเอง	
พาโน	ประเภทของภาพถ่าย

การตั้งค่าทั่วไป: แตะเพื่อซ้อมและตั้งค่าการฟ้องล้ม, overexposure warning (การเตือนแสงร่างกาย), gridlines, white balance, ชิงก้าวพ HD อดิโนมัติ และ Cache เหล่านี้เพื่อภาพ

ตัวแทนการบันทึกข้อมูล: คลิปที่ถูกบันทึกไว้สามารถบันทึกไว้ในเครื่องหรือใน microSD card

การตั้งค่า Cache: ตั้งเป้า cache เหล่านี้เพื่อภาพและความชุบชีวิตของตัวเอง

การตั้งค่าข้อมูล

ความหมาย ความถี่ และการตั้งค่าใหม่ของสัญญาณ

เก็บภัย

อุปกรณ์บันทึกข้อมูล, อุปกรณ์ที่รับสัญญาณ, เครื่องรับสัญญาณและอุปกรณ์ที่รับสัญญาณ

## 9. โหมดการถ่ายภาพ

ภาพถ่าย: Single, 48MP, Smart, AEB, Burst และ Timed Shot

วิดีโอ: Normal (4K 24/25/30/48/50/60 fps, 2.7K 24/25/30/48/50/60 fps, 1080p 24/25/30/48/50/60 fps), HDR (4K 24/25/30 fps, 2.7K 24/25/30 fps, 1080p 24/25/30 fps), Slow Motion (1080p 120/240 fps)

พาโน: Sphere, 180°, Wide Angle และ Vertical โหมดจะถ่ายภาพหลายภาพโดยอัตโนมัติ ตามการเลือกประเภทของพาโน และจะสร้างภาพพาโนรวมทั้งหมดที่บันทึก

QuickShot (ถ่ายด่วน) เลือกจากไฟล์ Dronie, Circle, Helix, Rocket, Boomerang และ Asteroid

HyperLapse: เลือกจาก Free, Circle, Course Lock และ Waypoints Free และ Waypoints สัมบูรณ์ความละเอียด 8K

## 10. ปุ่มชัดเตือน/บันทึก

● : แตะเพื่อถ่ายภาพหรือเริ่ม/หยุดการบันทึกวิดีโอ

## 11. เล่นข้อมูล

▶ : แตะเพื่อเข้าสู่การเล่นข้อมูลลับและชมภาพและวิดีโอบันทึกที่บันทึกไว้

## 12. เปลี่ยนโหมดกล้อง

Auto : เลือกระหว่างโหมด Auto และ Manual เลือกโหมดถ่ายภาพ ไม่ให้โหมด Manual ขั้ตเตอร์ และ ISO สามารถตั้งค่าได้ในโหมด Auto AE lock และ EV สามารถตั้งค่าได้

## 13. ศักดิ์ศรีของโดรน

↑ : แสดงศักดิ์ศรีของโดรนตามเวลาจริง

14. การรับสั่งข้อมูลทางไกลในการบิน

**D 12m H 6m 1.6m/s 1m/s:** แสดงระยะทางระหว่างโดรนและจุดขึ้นบิน, ความสูงจากจุดขึ้นบิน, ความเร็วแนวราบทองโดรน และความเร็วแนวตั้งของโดรน

15. แผนที่

 : แตะเพื่อดูแผนที่

16. ขึ้นบินอัตโนมัติ/ลงจอด/RTH

  : แตะเพื่อค่าเดือนขึ้นมา กดปุ่มค้างไว้เพื่อเริ่มขึ้นบินหรือลงจอดอัตโนมัติ

แตะ  เพื่อเข้าสู่โหมด Smart RTH และทำให้โดรนบินกลับมาห้องจุดขึ้นบินที่บันทึกไว้ล่าสุด

17. ข้อนอกบัน

 : แตะเพื่อข้อนอกลับไปช่องหน้า home

หากรูปกล้องบนวัสดุในมุมมองล่าง เพื่อเข้าสู่ Focustrack กดค้างที่จอยเพื่อตั้งแต่การปรับก้มกลอส เพื่อปรับมุมก้มกลอส

---



- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าชาร์จโทรศัพท์เคลื่อนที่ของคุณเต็มแล้วก่อนจะเข้าสู่โหมด DJI Fly
- ตัดไฟซีโนมด Mobile cellular data เมื่อใช้แอป DJI Fly ติดต่อภายนอกที่บริการเครือข่ายของคุณเพื่อทราบค่าใช้จ่าย
- ถ้าคุณใช้โทรศัพท์เคลื่อนที่เป็นจอยภาพ ห้ามรับสายจากโทรศัพท์เพื่อตอบข้อความใด ๆ ในขณะแอปพลิเคชันได้ก้าวหน้า
- ถ้าคุณใช้โทรศัพท์เคลื่อนที่เป็นจอยภาพ ห้ามรับสายจากโทรศัพท์เพื่อตอบข้อความใด ๆ ในขณะแอปพลิเคชันได้ก้าวหน้า
- ถ้าคุณใช้โทรศัพท์เคลื่อนที่เพื่อรับทราบถึงข้อกำหนดที่เกี่ยวข้อง รับทราบและกดจ้ำข้อกำหนดที่เกี่ยวข้อง และการบันทึกแบบที่ได้รับอนุญาต
- ก. ถ้าและที่ความเข้าใจข้อความเดือนต่าง ๆ ก่อนใช้การบันทึกในแอปและการลงทะเบียนต่อ
- ข. ถ้าและที่ความเข้าใจข้อความเดือนต่าง ๆ และการสั่งสืบที่ความรับผิดชอบ ก่อนจะตั้งค่าระดับความสูงที่อยู่กันจากการตั้งค่าเริ่มต้น
- ค. ถ้าและที่ความเข้าใจข้อความเดือนต่าง ๆ และการสั่งสืบที่ความรับผิดชอบ ก่อนจะสับเปลี่ยนการแสดงผลแบบต่าง ๆ
- ง. ถ้าและที่ความเข้าใจข้อความเดือนต่าง ๆ และค่าต่อหน่วยการสั่งสืบที่ความรับผิดชอบ ก่อนจะเข้าไปหรือเข้าใกล้ GEO zone
- จ. ถ้าและที่ความเข้าใจข้อความเดือนต่าง ๆ ก่อนใช้หน่วยการบินอัลตร้าชาร์จ
- หากมีค่าเดือนนี้ในแอป ให้จอยโดรนของคุณทันที ณ ตำแหน่งที่ปลดกัปตัน
- หมุนข้อความเดือนทั้งหมดที่อยู่ในรายการที่แสดงในแอปก่อนขึ้นบินทุกครั้ง
- ใช้การสอนในร้านค้าและแอปเพื่อฝึกทักษะการบินของคุณ หากคุณเข้าไม่เคยบินโดยรวมมาก่อน หรือถ้าคุณยังไม่ประสบการณ์ใหม่เพียงพอที่จะบินโดยรวมอย่างมั่นใจ
- ทำการ cache ข้อมูลแผนที่ของบริเวณที่คุณต้องการบินโดยรัน โดยที่คุณต้องกับอินเทอร์เน็ตก่อนขึ้นบินทุกรอบ
- และล็อกแผนที่ของคุณในแอป ใช้จัราณยกษาของคุณ และอย่าพึ่งแอปเพื่อควบคุมโดยรันของคุณ การใช้งานแอปนี้ของคุณต้องเป็นไปตามข้อกำหนดการใช้งานของ DJI Fly และนโยบายความเป็นส่วนตัวของ DJI ถ้าคุณต้องอ้างอิงแอปได้ในแอป

## การบิน

---

ส่วนนี้อธิบายถึงการฝึกบินอย่างปลอดภัยและข้อกำหนดด้านการบิน

## การบิน

เพื่อเตรียมความพร้อมก่อนบินเรียบร้อยแล้ว ข้อแนะนำให้คุณฝึกหัดการบินของคุณและฝึกบินอย่างปลอดภัย ตรวจสอบให้แน่ใจว่าทุกการบินนั้นทำการบินในพื้นที่เล็ก โปรดอ่านหัวข้อ米家遥控器 DJI Fly เพื่อทราบข้อมูลเกี่ยวกับการใช้รีโมทคอนโทรลและแอปเพื่อควบคุมโดรน

### ข้อกำหนดสภาวะแวดล้อมทางการบิน

- อยู่ในโดรนในสภาวะแวดล้อมที่รุนแรง รวมถึงเมื่อแรงลมเกิน 10 m/s ห้ามตก ฝนตก และห้ามออก GPS ได้ ข้อนี้แนะนำให้โดรนอยู่ห่างจากอาคารหรือน้ำหนักอย่างน้อย 5 เมตร
- ห้ามพื้นที่เปียกอยู่น้ำ บนพื้นที่เปียกอย่างเช่น อาคารสูงและช่องคลองร้างที่ปีนโลหะขนาดใหญ่อาจส่องกลับความถูกต้องของเข็มทิศที่ตัวโดรนและระบบ GPS ได้ ข้อนี้แนะนำให้โดรนอยู่ห่างจากอาคารหรือน้ำหนักอย่างน้อย 3 เมตร
- หลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวาง ผู้ใช้ สายไฟฟ้าแรงสูง ต้นไม้ และแหล่งน้ำ ข้อนี้แนะนำให้โดรนอยู่ห่างจากน้ำอย่างน้อย 3 เมตร
- ลดส่วนร่วมกันให้น้อยที่สุด โดยการหลีกเลี่ยงพื้นที่ที่มีกระแสแม่เหล็กไฟฟ้าแรงสูง เช่น บริเวณใกล้สถานีไฟฟ้า สถานีไฟฟ้าอื่น และอาคารที่มีการกระจายสัญญาณสื่อสารที่รือกษา
- สมรรถนะของโดรนและบนแพลตฟอร์ม ขึ้นอยู่กับปัจจัยของสภาวะแวดล้อม เช่น ความหนาแน่นของอากาศและอุณหภูมิ ที่จะร่วงเมื่อบินในระดับ 16,404 ฟุต (5,000 เมตร) หรือมากกว่านั้นหนึ่งครั้งต่อเดือนทั้งหมด เผรำะสมรรถนะของแบตเตอรี่และโดรนอาจลดลง
- โดรนไม่สามารถใช้ GPS ได้ในสภาวะอากาศร้าย糟 ไม่ต้องบินในบริเวณซึ่นนี้ให้ชั่วขณะบังสภาพวัดอุณหภูมิล่าง
- ลักษณะขึ้นบินจากพื้นที่ที่มีการเคลื่อนที่ เช่น เรือที่กำลังแล่น หรืออวนยนต์ ให้บินต่ำลงความระดับระหว่าง

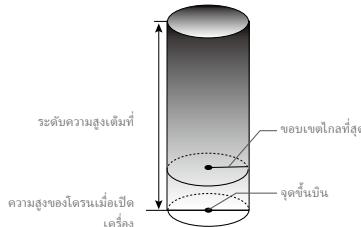
### ข้อจำกัดการบิน และGEO Zones (พื้นที่ควบคุมการบิน)

ผู้ควบคุมอากาศยานไร้คนบิน (UAV) ควรปฏิบัติตามกฎระเบียบที่มาจากผู้รักษาดูแลตนและ เช่น องค์กรการบินพลเรือนระหว่างประเทศ องค์กรบริหารการบินและชาติ และหน่วยงานการบินท้องถิ่น ด้วยเหตุผลด้านความปลอดภัย การจำกัดด้านการบินมีการเปิดใช้งานโดยค่าเริ่มต้น เพื่อช่วยให้สู่ใช้บินโดรนล้านี้ได้อย่างปลอดภัยและอยู่กฎหมาย ถือว่าสามารถตั้งค่าการจำกัดการบินได้ทั้งความสูงและระยะทาง

ข้อจำกัดด้านระดับความสูง ข้อจำกัดด้านระยะทาง และฟังก์ชัน GEO zones จะทำงานพร้อมกันเพื่อให้เกิดความปลอดภัยในการบินเมื่อ GPS ใช้งานไม่ได้มีเพียงระดับความสูงเท่านั้นที่ถูกจำกัด เมื่อ GPS ใช้งานไม่ได้

ข้อจำกัดด้านระดับความสูงและระยะทาง

ข้อจำกัดด้านระดับความสูง ข้อจำกัดด้านระยะทางสามารถปรับเปลี่ยนได้ใน DJI Fly เพื่อพิจารณาจากการตั้งค่าเหล่านี้ โดรนจะบินในขอบเขตจ้ากัดตามที่แสดงด้านล่าง



## เมื่อ GPS ใช้งานไม่ได้

	การจ่ากัดด้านการบิน	แอป DJI Fly	ตัวแสดงสถานะโดรน
ความสูงเต็มที่	ระดับความสูงของโดรนไม่สามารถเก็บจากค่าที่ระบุ	ค่าเตือน: ถึงระดับความสูงที่จ่ากัด	
ขอบเขตใกล้ที่สุด	ระยะห่างของโดรนต้องอยู่ในขอบเขตที่ใกล้ที่สุด	ค่าเตือน: ถึงจุดใกล้ที่สุดที่จ่ากัด	ไฟกะพริบสีเขียวและแสดงลักษณะ

## เมื่อพาระระบบจับภาพวัดถูกต้องเท่านั้นที่ใช้ได้

	การจัดการด้านการบิน	แอป DJI Fly	ตัวแสดงสถานะโดรน
ความสูงเต็มที่	ความสูงจ่ากัดให้ที่ 16 ฟุต (5 เมตร) เมื่อสัญญาณ GPS อ่อนและระบบจับภาพวัดถูกต้องล่างเป็นใช้งาน ความสูงจ่ากัด ไว้ที่ 98 ฟุต (30 เมตร) เมื่อสัญญาณ GPS อ่อนและระบบจับภาพวัดถูกต้องล่างเป็นใช้งานเมื่อตั้ง	ค่าเตือน: ถึงระดับความสูงที่จ่ากัด	ไฟกะพริบสีเขียวและแสดงลักษณะ
ขอบเขตใกล้ที่สุด	ไฟกะพริบสีเหลือง		



- ถ้าสัญญาณ GPS แรงระหว่างปีต่อครั้ง การจ่ากัดความสูงที่ 5 เมตร หรือ 30 เมตรจะใช้ไม่ได้โดยอัตโนมัติ
- ถ้าโดรนอยู่ใน GEO zone และไม่มีสัญญาณ GPS หรือสัญญาณอ่อน ตัวแสดงสถานะโดรนจะขึ้นไฟสีแดงเป็นเวลาที่วินาที ทุกสิบสองวินาที
- ถ้าโดรนถูกจับต้องไว้ คุณจะมองควบคุมโดยอัตโนมัติ แต่จะไม่สามารถบินต่อไปได้ ถ้าโดรนบินออกไปนอกขอบเขตใกล้ที่สุด มันจะบินกลับเข้ามาอีกภายในขอบเขตโดยอัตโนมัติ เมื่อสัญญาณ GPS แรง
- เพื่อความปลอดภัย อย่าบินใกล้สนามบิน ทางตัน สถานีรถไฟ โรงงานอุตสาหกรรม เขตเมืองหรือพื้นที่เสี่ยงอื่น ๆ บินโดรนให้อยู่ในระยะที่คุณมองเห็นได้เท่านั้น

## GEO Zones

GEO zones ทุกแห่งแม้จะไม่ใช่ที่ตั้งทำการของ DJI ที่ <http://www.dji.com/flysafe> GEO zones แม้จะเป็นหลายประเทศ รวมถึงที่ที่ เช่น สาธารณรัฐเช็กและสาธารณรัฐเช็กในระดับความสูงต่ำ พร้อมแนะนำห่วงประเทศ และพื้นที่เสี่ยง เช่น โรมai พิพิธภัณฑ์

จะมีค่าเตือนขึ้นแน่นอน DJI Fly เมื่ออยู่ใน GEO zones

### รายการตรวจสอบก่อนขึ้นบิน

- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่ครอบคลุมโทรศัพท์ โทรศัพท์เก่าล่อนที่ และแบบเด透ร์อังกฤษที่ต้องชำระเงินที่
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าแนบทตเตอร์อังกฤษและพิมพ์ล็อกติดกับตัวโดรนอย่างแน่นหนา
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าแนบทตเตอร์อังกฤษและล็อกติดกับตัวโดรนอย่างแน่นหนา
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่ได้รับผลกระทบและการอุ่นตัว
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่มีอุปกรณ์ที่อาจก่อให้เกิดความเสียหายและเสียหายต่อตัวโดรน
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่า DJI Fly เครื่องต้องได้รับการชาร์จอย่างเพียงพอ
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่ได้รับผลกระทบและเสียหายต่อตัวโดรน
- ใช้แพลตฟอร์มอุปกรณ์แท้ของ DJI เท่านั้น อย่าหลงที่ไม่ใช่ของ DJI หรืออุปกรณ์จากโรงงานที่ DJI ไม่ได้รับรองอาจทำให้ระบบการทำงานผิดปกติและเกิดอันตรายได้

## ขั้นบิน/ลงจอด แบบอัตโนมัติ

### การขึ้นบินอัตโนมัติ

ใช้การขึ้นบินอัตโนมัติเมื่อต้องการบินโดยอัตโนมัติ

1. เปิดแอป DJI Fly และเข้าสู่โหมดของกล้อง
2. ท่าทางทุกขั้นตอนในรายการตรวจสอบก่อนขึ้นบินให้ครบถ้วน
3. แตะ  สถานที่บนโมเดลล์ของภารกิจในการขึ้นบิน กดคำว่า “ไปเพื่อเริ่มขั้นตอน”
4. โดรนจะขึ้นบินและบินอยู่กับที่หนีพื้นดิน 3.9 ฟุต (1.2 เมตร)



- ตัวแสดงสถานะการบินแจ้งว่าได้รับคำสั่ง GPS และ/หรือระบบจับภาพติดตามล่างเพื่อควบคุมการบิน ข้อมูลนี้ให้รอจนกว่าสัญญาณ GPS จะแรงก่อนใช้การขึ้นบินอัตโนมัติ
- ห้ามขึ้นบินจากพื้นที่ที่มีการเคลื่อนที่ เช่น เรือหรือรถที่กำลังย้าย

### การลงจอดอัตโนมัติ

ใช้การลงจอดอัตโนมัติเมื่อต้องการลงกลับบ้านโดยอัตโนมัติ

1. แตะ  สถานที่บนโมเดลล์ของภารกิจ ให้เสร็จสิ้น กดปุ่มดำเนินไปเพื่อเริ่มขั้นตอน
2. การลงจอดอัตโนมัติสำหรับภารกิจโดยการแตะ 
3. ลากระบบจับภาพติดตามล่างจากแนวเส้นแบ่ง กด “ลง” การบังคับการลงจอดจะใช้ช่วงได้
4. มองเต็มๆ หลังจากลงจอด



- เลือกที่ที่เหมาะสมในการลงจอด

## ติดเครื่อง/ดับเครื่องมอเตอร์

### ติดเครื่องมอเตอร์

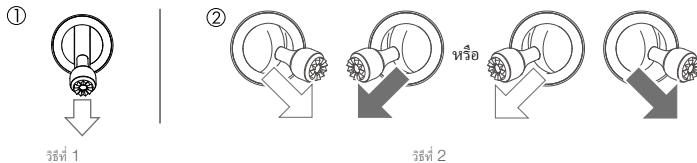
ค่าสั่งคันบังคับแบบสมดาน (CSC) ใช้เพื่อติดเครื่องมอเตอร์ ลากคันบังคับทั้งสองอันลงไปที่มุมด้านใน หรือปัดออกไปที่มุมด้านนอก เพื่อติดเครื่องมอเตอร์ เมื่อมอเตอร์ติดและหมุนแล้ว ปล่อยคันบังคับทั้งสองอันพร้อมกัน



### ดับเครื่องมอเตอร์

การดับเครื่องมอเตอร์ทำได้สองวิธี

- วิธีที่ 1: เมื่อได้รับลงจอด กดคันบังคับซ้ายลงและกดคำว่า “มอเตอร์จะหยุดหลังจากนั้นสามวินาที”
- วิธีที่ 2: เมื่อได้รับลงจอด กดคันบังคับซ้ายลง และทำตามขั้นตอน CSC ที่ทำตอนติดเครื่องตามที่อธิบายไว้ด้านบน มอเตอร์จะดับอัตโนมัติ ปล่อยคันบังคับทั้งสองอัน ทันทีที่มอเตอร์ดับ



### ตั้งเครื่องมองมอเตอร์ระหว่างบิน

การตั้งเครื่องมองมอเตอร์ระหว่างบินอาจทำให้ได้คราฟติกได้ การตั้งเครื่องมองมอเตอร์ระหว่างบินควรทำก่อนพายเรือเกิดเหตุการณ์ฉุกเฉินแม่ท่านั้น เช่น เกิดการชน หรือ เสื่อโดรนควบคุมคุณไม่ได้และกำลังบินขึ้นหรือบินต่ำลงอย่างรวดเร็ว โดยนิยมกล่องอาหาศ หรือมอเตอร์ระดับต้น การตั้งเครื่องมองมอเตอร์ระหว่างบินใช้ขั้นตอน CSC แบบเดียวกับที่ทำตามเดิมเครื่อง การตั้งค่าเริ่มต้นสามารถเปลี่ยนแปลงได้ใน DJI Fly

### ทดสอบการบิน

#### ขั้นตอนขึ้นบิน/ลงจอด

1. วางโดรนไว้บนพื้นที่โล่ง รวมเรียบร้อยที่ตั่นแสดงสถานะโดยรันช์มาหากัญ
2. เปิดโดรนและรีโมทคอนโทรล
3. เปิดแอป DJI Fly และเข้าสู่มุมมองล้อล้อ
4. รอจนกว่าล้อจะแสดงสถานะโดยรันกะพริบสีเขียวบ่งบอกว่าการบันทึกจุดบินไว้เรียบร้อยแล้วและบันทึกโดยรันปลดภัยในการขึ้นบิน
5. กดคันบังคับ throttle เป็นๆ เพื่อขึ้นบินหรือใช้เพลโน่จี้บันดันอัตโนมัติ
6. ลีบคันบังคับ throttle หรือใช้เพลโน่ลงด้วยอัตโนมัติเพื่อลงจอด
7. หลังจากการลงจอด กดคันบังคับ throttle ลงและกดค้างไว้ มองเตอร์จะตั่นหนึ่งจากสามวินาที
8. ปิดโดรนและปิดรีโมทคอนโทรล

#### วิดีโອะแนนนำการใช้งานและเคล็ดลับ

1. รายการตรวจสอบก่อนบินออกแนวราบเพื่อช่วยให้คุณบินได้อย่างปลอดภัยและเพื่อให้แน่ใจว่าคุณถ่ายวิดีโอได้ระหว่างบิน ตรวจสอบรายการตรวจสอบก่อนขึ้นบินให้ครบถ้วนทุกข้อก่อนการบินทุกครั้ง
2. เลือกไฟล์การใช้งานกึ่งมืออาชีพที่ต้องการใน DJI Fly
3. ถ่ายวิดีโอเมื่อบินใน模式 T หรือ mode T
4. ห้ามบินในสภาวะอากาศที่เลวร้าย เช่น เว่อฟเคนแทรร์ลมแรง
5. เลือกการตั้งค่ากล้องที่เหมาะสมกับความต้องการของคุณที่สุด
6. ลองทดสอบการบินเพื่อสร้างเส้นทางการบิน และเพื่อคุ้มครองภาพแวดล้อมก่อนบินจริง
7. กดคันบังคับลงเบาๆ เพื่อให้การเคลื่อนที่ของโดรนเป็นไปอย่างนุ่มนวลและไม่สั่นไหว

## ภาคผนวก

---

## ภาคผนวก

### ข้อมูลจำเพาะ

โดยรวม	
น้ำหนักเฉลี่วอันดับ	570 กรัม
ขนาด (ยาว×กว้าง×สูง)	เมื่อพับไว้: 180×97×84 มม. ขณะหางออก: 183×253×77 มม.
ระยะทางแนวตวyled	302 มม.
ความเร็วเพิ่มขึ้นสูงสุด	4 m/s (ใหม่ S) 4 m/s (ใหม่ N)
ความเร็วลดลงสูงสุด	3 m/s (ใหม่ S) 3 m/s (ใหม่ N)
ความเร็วสูงสุด (ใกล้เคียงกับระดับน้ำทราย ไม่มีลม)	19 m/s (ใหม่ S) 12 m/s (ใหม่ N) 5 m/s (ใหม่ T)
ใช้งานได้สูงสุดที่ให้อิฐบล็อกเหล็ก	5000 เมตร
ระยะเวลาบินได้นานที่สุด	34 นาที (วัดระหว่างบินที่ 18 kph ในสภาพแวดล้อมที่ไม่มีลม)
เวลาบินอยู่กับที่ (ไม่มีลม)	33 นาที
ระยะทางบินได้ไกลที่สุด	18.5 กิโลเมตร
การติดตามและแสดงได้สูงสุด	10 m/s (Scale 5)
หมุนเฉียบสูงสุด	35° (ใหม่ S) 20° (ใหม่ N)
ความเร็วนับบุบสูงสุด	250°/s (ใหม่ S) 250°/s (ใหม่ N)
อุณหภูมิใช้งาน	14° - 104° พาราไนไฮต์ (-10° - 40° เซลเซียส)
GNSS	GPS + GLONASS
ความถี่ที่ใช้งาน	2.400-2.4835 GHz, 5.725-5.850 GHz
ไฟจากตัวส่งสัญญาณ (EIRP)	2.400 - 2.4835 GHz: ≤26 dBm (FCC), ≤20 dBm (CE), ≤20 dBm (SRRC) , ≤20 dBm (MIC) 5.725 - 5.850 GHz: ≤26 dBm (FCC), ≤14 dBm (CE), ≤26 dBm (SRRC)
ระยะความแม่นยำในการบินอยู่กับที่	แนวตั้ง: ±0.1 m (ใช้ระบบตรวจสอบ Vision Positioning), ±0.5 m (ใช้ GPS Positioning) แนวราบ: แนวราบ: ±0.1 m (ใช้ระบบตรวจสอบ Vision Positioning), ±1.5 m (ใช้ GPS Positioning)
ที่เก็บข้อมูลภายใน	8 GB
ด้วยความสามารถคือในไฟ	
ข้อมูลทางเทคโนโลยี	Tilt: -135° to +45° Roll: -45° to +45° Pan: -100° to +100°
ข้อมูลการควบคุม	Tilt: -90° to 0° (ตั้งค่าเริ่มต้น) -90° to +24° (ตั้งค่าเพิ่มเติม) Pan: -80° to +80°
กันสั่น	3-axis (tilt, roll, pan)
ควบคุมความเร็วสูงสุด (tilt)	100°/s
ข้อมูลการสั่นสะเทือนเชิงมุม	±0.01°

ระบบรับรู้สิ่งกีดขวาง	
ต้านหน้า	ขอบเขตการประมวลผลอย่างแม่นยำ: 0.35-22.0 เมตร ขอบเขตการตรวจจับ: 0.35-44 เมตร ความเร็วในการรับรู้สิ่งกีดขวางแบบมีประสิทธิภาพ: ≤12 m/s FOV: 71° (แนวหน้า), 56° (แนวซ้าย)
ต้านหลัง	ขอบเขตการประมวลผลอย่างแม่นยำ: 0.37-23.6 เมตร ขอบเขตการตรวจจับ: 0.37-47.2 เมตร ความเร็วในการรับรู้สิ่งกีดขวางแบบมีประสิทธิภาพ: ≤12 m/s FOV: 44° (แนวขวา), 57° (แนวซ้าย)
ต้านล่าง	ขอบเขตเซ็นเซอร์อินฟราเรด: 0.1-8 เมตร ขอบเขตการบินอยู่ที่: 0.5-30 เมตร ขอบเขตเซ็นเซอร์จับภาพเมื่อยืนอยู่ที่: 0.5-60 เมตร
สภาพแวดล้อมในการใช้งาน	พื้นผิวไม่เรียบหักเหและแบบทึบแสง >20%; และเพียงพอที่ lux >15
กล้อง	
เซ็นเซอร์	1/2 CMOS พิกเซลที่ถ่ายได้: 12/48 MP
เลนส์	FOV: 84° ฟอร์แมต 35 mm เทียบเท่ากับ: 24 mm รูรับแสง: f/2.8 ระยะการถ่ายภาพ: 1 เมตร ถึงระยะอนันต์
ISO	ตัวเลือก: 100-6400 ภาพถ่าย (12 MP): 100-3200 (Auto) 100-6400 (Manual) ภาพถ่าย (48 MP): 100-1600 (Auto) 100-3200 (Manual)
สปีดชัตเตอร์	8-1/8000 s
ขนาดภาพถ่ายสูงสุด	48 MP: 8000×6000 12 MP: 4000×3000
โหมดถ่ายภาพนิ่ง	ภาพเดียว: 12 MP/48 MP ต่อเนื่อง: 12 MP, 3/5/7 frames ถ่ายค่าวัตต์ในตัว (AEB): 12 MP, 3/5 Frames at 0.7EV Step กำหนดเวลา: 12 MP 2/3/5/7/10/15/20/30/60 วินาที SmartPhoto: 12 MP HDR Panorama: Vertical (3x1): 3328×8000 pixels (W×H) Wide (3x3): 8000×6144 pixels (W×H) 180° Panorama (3x7): 8192×3500 pixels (W×H) Sphere (3x8+1): 8192×4096 pixels (W×H)
ความละเอียดวิดีโอ	4K Ultra HD: 3840×2160 24/25/30/48/50/60 fps 2.7K: 2688×1512 24/25/30/48/50/60 fps FHD: 1920×1080 24/25/30/48/50/60/120/240 fps 4K Ultra HD HDR: 3840×2160 24/25/30 fps 2.7K HDR: 2688×1512 24/25/30 fps FHD HDR: 1920×1080 24/25/30 fps
อัตราบีบของวิดีโอสูงสุด	120 Mbps
ไฟล์ที่สนับสนุน	FAT32 exFAT (แนะนำ)
ฟอร์แมตภาพถ่าย	JPEG/DNG (RAW)
รูปแบบวิดีโอ	MP4/MOV (H.264/MPEG-4 AVC, H.265/HEVC)

<b>ទីមុខគណនីទូរសព្ទ</b>	
ការពារតីប៊ីថ្មីជាន់	2.400-2.4835 GHz, 5.725-5.850 GHz
ទម្រង់ការសែងសើល្ងាចនូកពីតុក (មិនមែនតីប៊ីទិន្នន័យ នៅក្នុងទូរសព្ទ)	10 km (FCC) 6 km (CE) 6 km (SRRC) 6 km (MIC)
ឧបនៃអេក្រង់ប៊ីថ្មីជាន់	14° - 104° ផារេនឈើតែ (-10° - 40° មេដល់ឡើយ)
ឯកតាក់ត៉ែសែងសើល្ងាច (EIRP)	2.400 - 2.4835 GHz: ≤26 dBm (FCC), ≤20 dBm (CE), ≤20 dBm (SRRC), ≤20 dBm (MIC) 5.725 - 5.850 GHz: ≤26 dBm (FCC), ≤14 dBm (CE), ≤26 dBm (SRRC)
<b>គម្រោងបញ្ហាប៊ីថ្មី</b>	5200 mAh
ការរំសៀវភៅប៊ីថ្មីជាន់	1200 mA@3.7 V (ក្នុងអូរករណ៍ Android) 700 mA@3.7 V (ក្នុងអូរករណ៍ iOS)
ខ្សោយការពិន្ទុការណ៍ទីតាំង	180x86x10 mm
ប្រភេទ USB Port ដែលបានស្នើសុំ	Lightning, Micro USB (Type-B), USB-C
របៀបការសែងវិទី	OcuSync 2.0
គុណភាពអូរករណ៍សំខាន់សំខាន់	720p@30fps/1080p@30fps
វិធីរំបែកឈើ	H.265
Max Bitrate	12 Mbps
ការពារតីប៊ីថ្មីដែលត្រូវបានស្នើសុំ (ឱ្យបានដោយការពិន្ទុការណ៍ទីតាំង)	120-130 ms
ឧបនៃអេក្រង់ប៊ីថ្មី	
Input	100-240V, 50/60 Hz, 1.3 A
Output	បញ្ហាប៊ីថ្មី 13.2 V = 2.82 A USB: 5V/2A
ការសៀវភៅ	38 W
បញ្ហាប៊ីថ្មីទីផ្សារនីមួយៗ	
គម្រោងបញ្ហាប៊ីថ្មី	3500 mAh
ការរំសៀវភៅ	11.55 V
ទារ៉ាវិហីតិ៍	13.2 V
បញ្ហាប៊ីថ្មីទំនួរ	LiPo 3S
អាមេរិកបញ្ហាប៊ីថ្មី	40.42 Wh
នំបាន	198 g
អូរករណ៍នឹងការរាយចំណេះ	41° - 104° ផារេនឈើតែ (5° - 40° មេដល់ឡើយ)
ទារ៉ាវិហីតិ៍	38 W
ធម៌	
ធម៌	DJI Fly
របៀបក្រុងការពិន្ទុការណ៍ទីតាំង	iOS v10.0.2 ឬថ្មីស្អែក; Android v6.0 ឬថ្មីស្អែក
<b>SD Cards</b>	
ទំនួរការងារ SD	UHS-I Speed Grade 3 rating microSD card

แนะนำให้ใช้ microSD Cards	SanDisk Extreme PRO 64GB U3 V30 A2 microSDXC SanDisk High Endurance 64GB U3 V30 microSDXC SanDisk Extreme 64GB U3 64GB V30 A2 microSDXC SanDisk Extreme 128GB U3 V30 A2 microSDXC SanDisk Extreme 256GB U3 A2 microSDXC Lexar 667x 64GB U3 V30 A2 microSDXC Lexar High-Endurance 64GB U3 V30 microSDXC Samsung EVO Plus (Yellow) 64GB U3 V30 microSDXC Samsung EVO Plus (Red) 64GB U3 microSDXC Samsung EVO Plus 128GB U3 microSDXC Samsung EVO Plus 256GB U3 microSDXC Kingston V30 128GB U3 microSDXC Netac 256GB U3 A1 microSDXC
---------------------------	---

## ค่าอิเล็กทรอนิกส์

เมื่อบินน้ำตกต่อว่าครา แนะนำให้ทิ้งค่าอิเล็กทรอนิกส์ในสถานการณ์ดังนี้:

- บินไปร่องต่ำแห่งที่กว้างกว่า 31 ไมล์ (50 กิโลเมตร) จากตัวแทนแห่งที่ได้รับมอบหมายไปสู่สุด
- โดยไม่ได้บินมากเกิน 30 วินาที
- เมื่อค่าต่อนค่ารับภาระที่ศูนย์ขึ้นในแอป DJI Fly และ/หรือ ไฟแสดงสถานะได้รับประวัติและเหลือล็อกกัน

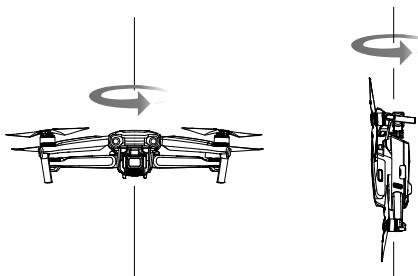


- ห้ามค่าอิเล็กทรอนิกส์ในสถานที่ที่อาจเกิดอุบัติเหตุ หรือภัยคุกคาม เช่น ใกล้ถ้ำแหล่งสะพานแมกไนท์ หรืออาคารที่มีอิฐขนาดใหญ่ เช่น อาคารที่จอดรถ ซึ่งได้เดินที่มีการเสริมเหล็ก สะพาน ถนน หรือผู้รักษา
- ห้ามพกพาไว้ดู (เช่น โทรศัพท์เคลื่อนที่) ที่มีรัศมีเป็นสีฟ้าที่มีอำนาจจำเพาะสืบทอดมาอยู่ใกล้กับโดรน ระหว่างที่มีการค่าอิเล็กทรอนิกส์
- ไม่เจ้าเป็นห้องค่าอิเล็กทรอนิกส์ เมื่อบินในร่ม

## ขั้นตอนการค่าอิเล็กทรอนิกส์

อยู่ในพื้นที่ที่ปลอดภัยจากความเสี่ยงดังต่อไปนี้

- แตะที่ System Settings ใน DJI Fly เลือก Control และเลือก Calibrate จากนั้นทำตามคำแนะนำบนจอ ไฟแสดงสถานะได้รับประวัติและเหลือล็อก กะพริบ และตีให้เที่ยวการค่าอิเล็กทรอนิกส์แล้ว
- ล็อกโดรนในแนวราบล้วงทุนเน็ตัน 360 องศา ไฟแสดงสถานะได้รับประวัติและเปลี่ยนสีเขียว
- ล็อกโดรนในแนวตั้งล้วงทุนเน็ตัน 360 องศา รอบแกนแนวตั้ง
- ถ้าไฟแสดงสถานะกะพริบสีแดง แสดงว่าการค่าอิเล็กทรอนิกส์เหลือ เปลี่ยนตัวแทนของคุณ แล้วลองท่านตามขั้นตอนการค่าอิเล็กทรอนิกส์





- ล้าไฟแสดงสถานะภาระรับสีดังและสีเหลืองสับสนหนาแน่นจากการคัลิเบรตเสริมสมบูรณ์ และแสดงว่าตัวแทนนั่งปีจุบันไม่เหมาะสมสำหรับบินโดรน เนื่องจากมีสัญญาณคลื่นแม่เหล็กบกวน เช่นเดียวกับเครื่องบินที่บินอยู่ในฟ้า



- จะมีคำเตือนภัยขึ้นที่จอ DJI Fly ถ้าต้องมีการคัลิเบรตเข้มที่ศักดิ์อ่อนนี้บิน
- โดยรวมสามารถบินได้ทันทีหลังจากคัลิเบรตเรียบร้อยแล้ว ล้าคุณอาจไม่เข้าใจในหนังสือการคัลิเบรตและวิธีการเก็บข้อมูลที่คุณอาจต้องคิดใหม่อีกครั้ง

## อัปเดตเฟิร์มแวร์

ใช้ DJI Fly หรือ DJI Assistant 2 for Mavic เพื่ออัปเดตเฟิร์มแวร์ของโดรน

### การใช้ DJI Fly

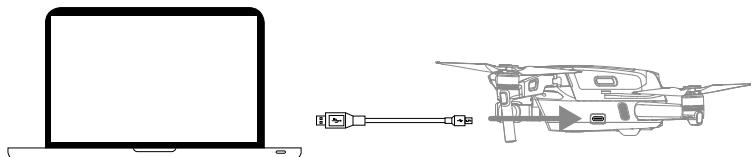
เลือกคุณเพื่อต่อโดรนหรือรีโมทคอนโทรลกับแอป DJI Fly คุณจะได้รับการเตือน เมื่อรีโมทคอนโทรลพร้อมให้อัปเดต เพื่อเริ่มอัปเดต เชื่อมต่อโทรศัพท์ของคุณกับอินเทอร์เน็ตและทำตามคำแนะนำบนจอ คุณไม่สามารถอัปเดตเฟิร์มแวร์ได้ ถ้ารีโมทคอนโทรลไม่ได้เชื่อมต่อ กับโดรน ต้องใช้อินเทอร์เน็ต

### การใช้ DJI Assistant 2 for Mavic

อัปเดตโดรนและเฟิร์มแวร์ของรีโมทคอนโทรลต่างหากจากันในการใช้ DJI Assistant 2 for Mavic

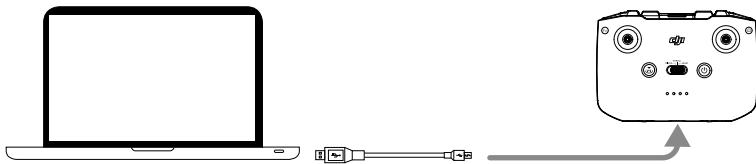
ทำตามคำแนะนำด้านล่างเพื่ออัปเดตเฟิร์มแวร์ของโดรนผ่าน DJI Assistant 2 for Mavic:

- เปิด DJI Assistant 2 for Mavic และล็อกอินด้วยบัญชี DJI ของคุณ
- เปิดโดรน และเชื่อมต่อโดรนกับคอมพิวเตอร์ผ่าน USB-C port
- เลือก Mavic Air 2 และคลิก Firmware Updates ทางซ้าย
- เลือกเวอร์ชันเฟิร์มแวร์ที่คุณ möchte อีกด้วย
- รอการดาวน์โหลดเฟิร์มแวร์ การอัปเดตเฟิร์มแวร์จะเริ่มเองอัตโนมัติ
- โดยจะแจ้งว่าอัปเดตสำเร็จ



ทำตามคำแนะนำด้านล่างเพื่ออัปเดตเฟิร์มแวร์ของรีโมทคอนโทรลผ่าน DJI Assistant 2 for Mavic:

- เปิด DJI Assistant 2 for Mavic และล็อกอินด้วยบัญชี DJI ของคุณ
- เปิดรีโมทคอนโทรล และเชื่อมต่อ กับคอมพิวเตอร์ผ่าน USB-C port โดยใช้สาย Micro USB
- เลือก Mavic Air 2 Remote Controller และคลิก Firmware Updates ที่ด้านซ้าย
- เลือกเวอร์ชันเฟิร์มแวร์ที่คุณ möchte อีกด้วย
- รอการดาวน์โหลดเฟิร์มแวร์ การอัปเดตเฟิร์มแวร์จะเริ่มเองอัตโนมัติ
- รอให้การอัปเดตเฟิร์มแวร์เรียบร้อย



- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าทุกตามขั้นตอนทั้งหมดที่เพื่อรองรับเดพิชร์รัมเมอร์ ไม่ใช่นั้นการอัปเดตอาจล้มเหลว
  - การอัปเดตพิชร์รัมเมอร์อาจใช้เวลาประมาณ 10 นาที เป็นเรื่องปกติที่กิมบูลจะไม่ทำงาน ไฟแสดงสถานะโทรศัพท์หรือเบอร์ เอง อาจถูกก่อการอัปเดตเสร็จเรียบร้อย
  - ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคอมพิวเตอร์ที่เริ่มต้นกับอินเทอร์เน็ตอยู่
  - ก่อนจะอัปเดต ตรวจสอบให้แน่ใจว่าแบบเดพิชร์รัมเมอร์แล้วอย่างน้อย 40% และรีโมทคอนโทรลราชจังหวัดอย่างน้อย 30%
  - อย่าตัดการซึ่งกันและกันเพื่อติดต่อโทรศัพท์ระหว่างการอัปเดต

## ข้อมูลหลังการขาย

แนะนำไปที่ <https://www.dji.com/support> เพื่อทราบข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับนโยบายด้านการบริการหลังการขาย บริการซ่อมดัดแปลงและความช่วยเหลือ

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

ข้อความที่อาจมีการเปลี่ยนแปลง

ดาวน์โหลดเอกสารชั้นล่างสุดจาก  
<http://www.dji.com/mavic-air-2>

หากคุณมีคำถามเกี่ยวกับเอกสารฉบับนี้ โปรดติดต่อ DJI โดยส่งข้อความไปที่  
[DocSupport@dji.com](mailto:DocSupport@dji.com)

MAVIC เป็นเครื่องหมายการค้าของ DJI  
ลิขสิทธิ์ © 2020 DJI สงวนลิขสิทธิ์