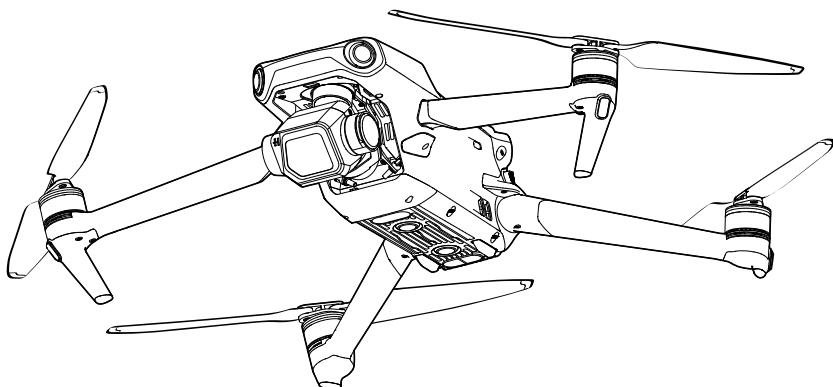


dji MAVIC 3 CLASSIC

คู่มือการใช้งาน

v1.4

2023.09



Q ค้นหาคำสำคัญ

ค้นหาคำสำคัญ อย่างเช่น “แบบเตอร์” และ “ติดตั้ง” เพื่อค้นหาหัวข้อที่นับ หากคุณใช้ Adobe Acrobat Reader เพื่ออ่านเอกสารนี้ โปรดกด Ctrl+F ใน Windows หรือ Command+F ใน Mac เพื่อเริ่มต้นค้นหา

👉 ไปที่หัวข้อ

ดูหัวข้อทั้งหมดในสารบัญ คลิกที่หัวข้อเพื่อไปที่หัวข้อนั้น

🖨️ พิมพ์เอกสารนี้

เอกสารนี้สามารถพิมพ์แบบความละเอียดสูงได้

บันทึกการแก้ไข

เวอร์ชัน	วันที่	การแก้ไข
v1.4	09.2023	เพิ่มระบบช่วยการมองเห็น AR RTD, การวางแผนสำหรับการมองเห็นและ สวิตช์ตัวจับสิ่งกีดขวาง และกรอบเฟรม ฯลฯ

การใช้คู่มือบี

คำอธิบายภาพ

⚠ ข้อสำคัญ

⚡ ข้อแนะนำและเคล็ดลับ

💡 เอกสารอ้างอิง

อ่านก่อนขึ้นบินครั้งแรก

โปรดอ่านเอกสารต่อไปนี้ก่อนจะใช้งาน DJITM MAVICTM 3 Classic:

- คำแนะนำด้านความปลอดภัย
- คู่มือเริ่มใช้งานฉบับย่อ
- คู่มือการใช้งาน

ข้อแนะนำให้ช่วยวัดถือส่องในการใช้งานหัวหငุดีไว์บใช้ติดตั้งการทำงานของ DJI และอ่านคำแนะนำด้านความปลอดภัยก่อนจะใช้งานครั้งแรก เตรียมพร้อมบินครั้งแรกโดยการทบทวนคู่มือเริ่มใช้งานอย่างรวดเร็วและอ้างถึงคู่มือการใช้งานฉบับย่อเพื่อกราบข้อมูลเพิ่มเติม

วิธีอุสอบการใช้งาน

ไปเก็บเว็บไซต์ด้านล่างหรือสแกนคิวอาร์โค้ด เพื่อเข้าชมวิธีอุสอบการใช้งาน DJI Mavic 3 Classic ซึ่งจะสามารถใช้งาน Mavic 3 Classic อย่างปลอดภัย:

Mavic 3 Classic
(ดาวน์โหลด)



<https://s.dji.com/guide44>

Mavic 3 Classic
(DJI RC/DJI RC-N1)



<https://s.dji.com/guide45>

ดาวน์โหลดแอป DJI Fly

ตรวจสอบให้แน่ใจว่าใช้แอป DJI Fly ระหว่างบิน สแกนคิวอาร์โค้ดด้านบน เพื่อดาวน์โหลดเวอร์ชันล่าสุด



- รีบกอกอนโกรส DJI RC มีแอป DJI Fly ติดตั้งไว้อยู่แล้ว ผู้ใช้จำเป็นต้องดาวน์โหลด DJI Fly ลงในอุปกรณ์เคลื่อนที่ของตน เมื่อใช้รีบกอกอนโกรส DJI RC-N1
- เวอร์ชัน Android ของ DJI Fly ใช้งานได้กับ Android v6.0 หรือใหม่กว่า เวอร์ชัน iOS ของ DJI Fly ใช้งานได้กับ iOS v11.0 หรือใหม่กว่า

* เพื่อความปลอดภัยยังคง เป็นไปได้เชื่อมต่อหารอเล็คกอินกับแอปประจำวัน การบินจะจำกัดไว้ที่ความสูง 98.4 ฟุต (30 เมตร) และระยะห่างกี 164 ฟุต (50 เมตร) คำแนะนำใช้กับ DJI Fly และแอปทุกแอปที่ทำงานร่วมกับโกรนของ DJI ได้

ดาวน์โหลด DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series)

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

-
- ⚠ • อุณหภูมิที่ใช้งานได้สำหรับผลิตภัณฑ์นี้คือ -10° ถึง 40° C ผลิตภัณฑ์นี้ไม่ได้เป็นไปตามมาตรฐานอุณหภูมิการใช้งานบนระดับการก่อสร้าง (-55° ถึง 125° C) ซึ่งต้องทนทานต่อความหลากหลายของสภาพอากาศที่อยู่ในช่วงอุณหภูมิที่ใช้งานได้ของผลิตภัณฑ์ระดับนี้เท่านั้น
-

สารบัญ

การใช้คู่มือฉบับ	3
คำอธิบายภาพ	3
อ่านก่อนขึ้นบินครั้งแรก	3
วิธีอุ่นเครื่องการใช้งาน	3
ดาวน์โหลดแอป DJI Fly	3
ดาวน์โหลด DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series)	4
รายละเอียดผลิตภัณฑ์	9
ข้อมูลเบื้องต้น	9
ลักษณะเด่น	9
การใช้งานเบื้องต้น	10
เตรียมโดรนให้พร้อม	10
เตรียมรีโมทคอนโทรลให้พร้อม	11
การเปิดใช้งานโดรน DJI Mavic 3 Classic	12
การเชื่อมต่อเครื่องบินเข้ากับรีโมท	12
การอัปเดตเฟิร์มแวร์	12
แผนภาพ	12
โดรน	12
รีโมทคอนโทรล DJI RC	13
รีโมทคอนโทรล RC-N1	14
โดรน	17
โหมดการบิน	17
ไฟแสดงสถานะโดรน	18
Return to Home (กลับจุดขึ้นบิน)	19
Smart RTH	19
Low Battery RTH	22
Failsafe RTH (RTH แบบสุญเสียการเชื่อมต่อ)	22
การสแกนพื้นดินก่อนลงจอด	23
Precision Landing (การลงจอดอย่างแม่นยำ)	23
ระบบจับภาพวัดตุ่นและระบบเซนเซอร์อินฟราเรด	24
ระยะการตราช่วงจับ	24
การใช้ระบบการมองเห็น	25
โหมดการบินอัจฉริยะ	27
FocusTrack	27
MasterShots	29
QuickShots (ถ่ายตัวบุคคล)	30

Hyperlapse (ถ่ายภาพแบบ Timelapse และเคลื่อนไหวกล้องไปด้วย)	32
Waypoint Flight (การบินแบบใช้จุดนำทาง)	34
ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ	38
Advanced Pilot Assistance Systems 5.0 (APAS 5.0)	39
ระบบช่วยการมองเห็น	40
คำเตือนการชน	41
บันทึกวิดีโอและการบัน	42
QuickTransfer	42
ในพัด	43
การติดตั้งในพัด	43
การคลอดใบพัด	43
แบบเตอร์ไถรนวัจจริยะ	44
คุณลักษณะของแบบเตอร์	44
การใช้แบตเตอร์	45
การชาร์จแบตเตอร์	46
การใช้แบตเตอร์วัจจริยะ	47
การคลอดแบบเตอร์วัจจริยะ	47
กิมบอลและกล้อง	48
ลักษณะของกิมบอล	48
โหมดการใช้งานกิมบอล	48
คุณลักษณะของกล้อง	49
การจัดเก็บและการส่งออกภาพถ่ายและวิดีโอ	49
รีโมทคอนโทรล	51
DJI RC	51
การใช้งานรีโมทคอนโทรล	51
คำอธิบายไฟ LED และลงสถานะและไฟ LED และง茫ดับแบบเตอร์	54
การเตือนจากรีโมทคอนโทรล	55
Optimal Transmission Zone (บริเวณส่งสัญญาณ)	55
การเชื่อมต่อ กับรีโมทคอนโทรล	56
การใช้งานหน้างอสัมผัส	56
คุณลักษณะขั้นสูง	59
DJI RC-N1	60
การใช้งานรีโมทคอนโทรล	60
การเตือนจากรีโมทคอนโทรล	63
Optimal Transmission Zone (บริเวณส่งสัญญาณ)	63
การเชื่อมต่อ กับรีโมทคอนโทรล	64
แอป DJI Fly	66
Home	66

Camera View (បុរាណកល់ខ្លួន)	67
ការបូន	76
ចែកចាយសភាគវេដលើមាត្រាបានការបូន	76
ការិះងារបូនទិន្នន័យយោងមីគាមរីបុណ្យផិតខ្សោយ	76
ចែកចាយការបូននៃ GEO Zone (ដឹងពីគុណកម្មការបូន)	77
នៅលើ GEO (Geospatial Environment Online)	77
ចែកចាយការបូន	77
ចែកចាយការបូននៃបញ្ហាពេលវេលាដំបូងសុងនៃការងារ	77
GEO Zone	78
ការប្រលៀកការបូន	78
រាយការពារិច្ឆេទបូន	79
ចិត្តបូន/លងចិត្តបូន	79
ចិត្តបូន/ចិត្តបូនអ៊ីតិនម៉តិ	79
ចិត្តបូនអ៊ីតិនម៉តិ	79
ចិត្តបូនអ៊ីតិនម៉តិ	79
ចិត្តបូនអ៊ីតិនម៉តិ	80
ការចិត្តការងារនៃបូន	80
ចិត្តបូនអ៊ីតិនម៉តិ	80
ចិត្តបូនអ៊ីតិនម៉តិ	80
ការចិត្តការងារនៃបូន	81
ចិត្តបូនអ៊ីតិនម៉តិ	81
ចិត្តបូនអ៊ីតិនម៉តិ	81
ភាគធម្មក	83
ចែកចាយថាមពេល	83
អំពើការប្រើប្រាស់បូន	88
ការិះងារ DJI Fly	88
ការិះងារ DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series)	88
ការប្រើប្រាស់បូន	89
ចិត្តបូនការងារ	89
គ្រប់គ្រងការងារ	90
ការប្រើប្រាស់បូន	91
ការប្រើប្រាស់បូន	92
ការប្រើប្រាស់បូន	95

รายละเอียดผลิตภัณฑ์

ส่วนนี้คือการแนะนำ DJI Mavic 3 Classic และแสดงส่วนประกอบต่าง ๆ
ของโดรนและรีโมทคอนโทรล

รายละเอียดผลิตภัณฑ์

ข้อมูลเบื้องต้น

DJI Mavic 3 Classic มีทั้งระบบเซ็นเซอร์อินฟราเรดและระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางด้านหน้า ด้านหลัง ด้านบน ด้านล่าง และด้านล่าง โดยที่ได้หันบันอยู่กับที่ บินในร่มและกลางแจ้ง รวมถึงยังมีระบบบินกลับจูดขึ้นบันดอทโนแมต พร้อมหลักเสียงสั่งกีดขวางในทุกทิศทาง โดยบันไดเร็วสูงสุดถึง 47 ไมล์/ชั่วโมง (75.6 กม./ชม.) และมีระยะเวลาการบินสูงสุดถึง 46 นาที

รีโมทคอนโทรล DJI RC มีหน้าจอในตัวขนาด 5.5 นิ้ว ที่มีความละเอียด 1920x1080 พิกเซล ผู้ใช้สามารถเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ตผ่าน Wi-Fi ส่วนระบบปฏิบัติการ Android จะมีห้อง Bluetooth และ GNSS รีโมทคอนโทรล DJI RC มาพร้อม บัดกับการควบคุมโดยรีโมทและคิมบลอกที่หลากหลาย ตลอดจนปุ่มที่สามารถปรับแต่งได้ โดยมีเวลาใช้งานสูงสุดประมาณ 4 ชั่วโมง รีโมทคอนโทรล RC-N1 แสดงผลการสั่งวัดโถจากไดร์บีปั้ยง DJI Fly บนอุปกรณ์เครื่องเดียว ไดร์บีและกล้องสามารถควบคุมได้อย่างง่ายดายโดยใช้ปุ่มอ่อนบอร์ด และรีโมทคอนโทรลเมล็ดเวลาใช้งาน 6 ชั่วโมง

ลักษณะเด่น

กิมเบลและกล้อง: DJI Mavic 3 Classic ใช้เซ็นเซอร์ CMOS ขนาด 4/3 กล้อง Hasselblad L2D-20c ที่สามารถถ่ายภาพ 20MP และวิดีโอ 5.1K 50fps/DCI 4K 120fps H.264/H.265

การสั่งวัดโถ: DJI Mavic 3 Classic มีความสามารถสั่งสัญญาณสีเสาในตัวและมีเทคโนโลยีสั่งสัญญาณในระยะไกล O3+ ของ DJI ทำให้มีระยะการสั่งสัญญาณไกลสุดถึง 15 กิโลเมตร และสั่งสัญญาณวิดีโอด้วยตัวเองแบบไร้แอป DJI Fly โดยคุณภาพสูงสุดอยู่ที่ 1080p 60fps รีโมทคอนโทรลทำงานได้ทั้ง 2.4 GHz และ 5.8 GHz และยังเลือกช่องสัญญาณที่ดีที่สุดได้ด้วยตัวมีตัว

ใหม่ของการบินอัจฉริยะ: ผู้ใช้สามารถบินง่ายๆ กับการควบคุมโดยนิรบดี Advanced Pilot Assistance System 5.0 (APAS 5.0) ช่วยให้ไดร์บินสามารถหลบหลีกสิ่งกีดขวางด้วยทิศทางและจับภาพที่ซับซ้อนได้อย่างง่ายดายโดยใช้ FocusTrack, MasterShots, QuickShots และ Hyperlase

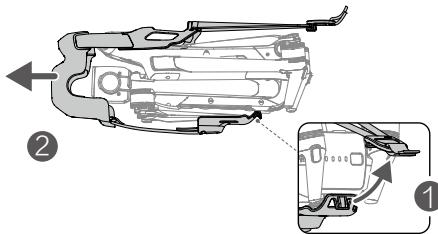
- ⚠ • ระยะเวลาการบินสูงสุดได้รับการทดสอบในสภาพแวดล้อมที่ไปมีลม โดยทำการบินด้วยความเร็วคงที่ 20.1 ไมล์/ชั่วโมง (32.4 กิโลเมตร/ชั่วโมง) ความเร็วในการบินสูงสุดได้รับการทดสอบที่ระดับน้ำทะเลโดยที่ไปมีลม โปรดทราบว่าความเร็วนี้ในการบินสูงสุดจำกัดอยู่ที่ 42 ไมล์/ชั่วโมง (68.4 กิโลเมตร/ชั่วโมง) ในสหภาพยุโรป (EU) คุณลักษณะเหล่านี้มีไว้เพื่อความปลอดภัยเท่านั้น
- รีโมทคอนโทรลสั่งสัญญาณได้ไกลที่สุด (FCC) ในพื้นที่ไม่ห้องชั้นไปมีคลื่นแม่เหล็กไฟฟ้ากวนที่ระดับความสูง 400 ฟุต (120 เมตร) ระยะการสั่งข้อมูลสูงสุดหมายถึงระยะทางสูงสุดที่ไดร์บินสามารถบินได้ในการบินหนึ่งเที่ยว ระยะเวลาใช้งานสูงสุดมีการทดสอบในสภาพแวดล้อมในห้องทดลองและไม่ได้มาตรฐานอย่างที่ระบุไว้เพื่อความปลอดภัยเท่านั้น
- คลื่น 5.8 GHz ไม่สามารถใช้ได้ในบางพื้นที่ โปรดปฏิบัติตามกฎหมายและระเบียบปฏิบัติที่ก่อตั้งสำนักงาน
- รีโมทคอนโทรล DJI RC-N1, DJI RC และฟลีตเตอร์ ND ทุกประภากสามารถใช้งานร่วมกับ Mavic 3 Classic ได้อย่างสมบูรณ์

การใช้งานครั้งแรก

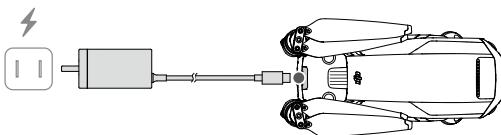
DJI Mavic 3 Classic ถูกพับเก็บก่อนบรรจุลงกล่อง ตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อการแบนโดยรูบและกางเส้าอากาศของเครื่องก่อนใช้งาน

เตรียมโดรนให้พร้อม

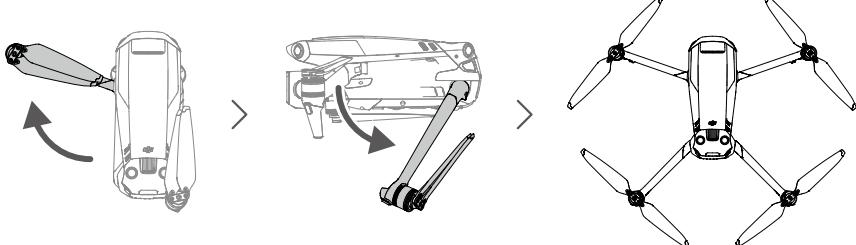
1. ถอนตัวเครื่องโดยรูบออก



2. แบตเตอรี่โดยรูบอัจฉริยะทั้งหมดอยู่ใน模ด์พักการดำเนินการอัดสั่งสีดำเพื่อความปลอดภัย ชาร์จและเปิดใช้งานแบตเตอรี่โดยรูบอัจฉริยะเป็นครั้งแรก ใช้เวลา的大 1 ชั่วโมง 36 นาทีเพื่อชาร์จแบตเตอรี่โดยรูบอัจฉริยะหนึ่งก่อน จนถึงได้รับไฟเขียว DJI 65W ก็ให้นำด้วย เวลาในการชาร์จได้รับการทดสอบเมื่อใช้สายชาร์จที่ยืดหยุ่นกับที่ ของแบตเตอรี่ใช้สายบีเพื่อชาร์จแบตเตอรี่โดยรูบอัจฉริยะ



3. การแบนด้านหลังห้ามออก ตามด้วยแบนด้านหลัง จากนั้นใบพัด

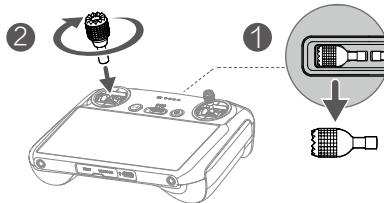


- การแบนโดยรูบด้านหลังห้ามออก ก่อนจะทำการแบนโดยรูบด้านหลัง
- ก่อนจะเปิดเครื่องโดยรูบ ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ถอดตัวเครื่องโดยรูบออกจากแบตเตอรี่แล้ว และทำการแบนทั้งหมดออกเรียบร้อยแล้ว ไม่เหลือเวลาอ่านสั่งผลการทำงานกับระบบเครื่องโดยรูบ
- สวนตัวเครื่องโดยรูบเพื่อการจัดเก็บ เมื่อไปได้จังหวะใดรูบ
- กีชาร์จ DJI 65W ในรุ่นอยู่ใน Mavic 3 Classic (โดยรูบเท่านั้น) ของแบนนำให้ใช้กีชาร์จ PD 65W เพื่อชาร์จแบตเตอรี่โดยรูบอัจฉริยะ

เตรียมรีโมทคอนโทรลให้พร้อม

ดำเนินขั้นตอนด้านล่างเพื่อเตรียมใช้รีโมทคอนโทรล DJI RC

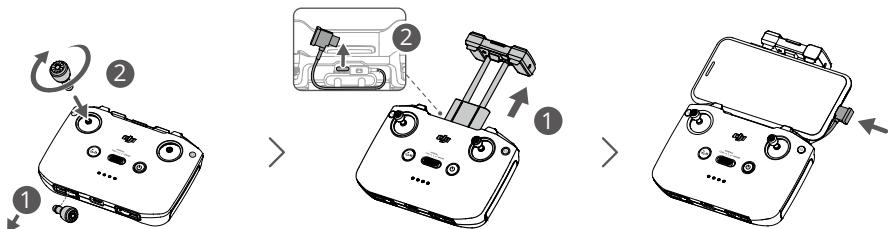
1. แกะถ่านควบคุมจากช่องเก็บและติดไว้บนรีโมทคอนโทรล



2. ต้องเปิดใช้งานรีโมทคอนโทรลก่อนการใช้งานบินครั้งแรก และต้องเชื่อมต่ออันแทร์เน็ตเพื่อเปิดใช้งาน กดแล้วกดปุ่มเปิดปิดอีกครั้งและค้างไว้เพื่อเปิดรีโมทคอนโทรล ดำเนินคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อเปิดใช้งานรีโมทคอนโทรล

ดำเนินขั้นตอนด้านล่างเพื่อเตรียมใช้รีโมทคอนโทรล DJI RC-N1

1. แกะถ่านควบคุมจากช่องในกล่องสำหรับรีโมทคอนโทรลและหบุนให้เข้ากีด
2. ดึงตัวยึดอุปกรณ์เคลื่อนที่ออกมาก เลือกสายรีโมทคอนโทรลที่เหมาะสมซึ่งขึ้นอยู่กับชนิดของอุปกรณ์เคลื่อนที่ สาย Lightning, สายในโคร USB และสาย USB-C มีอยู่ในกล่อง เชื่อมต่อปลายสายที่มีโลโก้รุปโทรศัพท์ต่อเข้ากับอุปกรณ์เคลื่อนที่ของคุณ ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์เคลื่อนที่ติดแน่นดีแล้ว



- ⚠ • ถ้าบังคับตามถึงการเชื่อมต่อ USB ปรากฏขึ้น เมื่อใช้กับอุปกรณ์เคลื่อนที่แบบแอนดรอยด์ ให้เลือกชาร์จอย่างเดียว มิฉะนั้น อาจไม่สามารถเชื่อมต่อได้

การเปิดใช้งานโดรน DJI Mavic 3 Classic

DJI Mavic 3 Classic ต้องมีการเปิดใช้งานก่อนจะใช้งานเครื่องแรก หลังจากเปิดเครื่องโดรนแล้ว โน้ตคอมไกอร์แล้ว ทำการตามคำแนะนำบนจอเพื่อเปิดใช้งาน DJI Mavic 3 Classic โดยใช้ DJI Fly ในการเปิดใช้งานต้องใช้การเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ต

การเชื่อมต่อเครื่องบิน

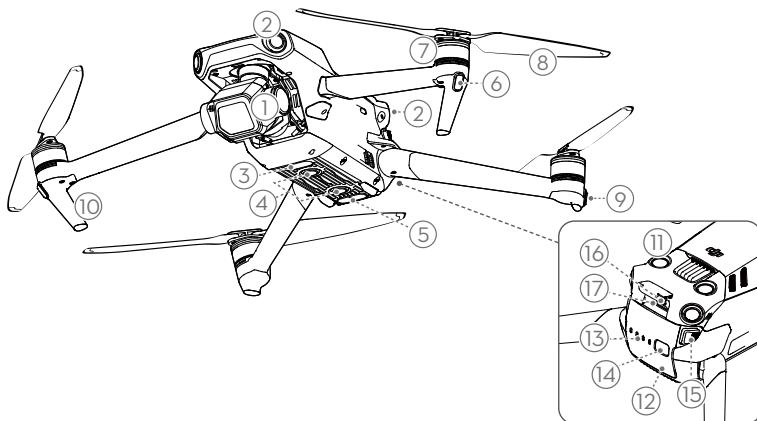
ข้อแนะนำให้ใช้เชื่อมต่อเครื่องบินด้วยโน้ตคอมไกอร์ เพื่อรับประวัติบริการและข้อมูลขายที่ดีที่สุด ทำการตามคำแนะนำบนหน้าจอหลังจากเปิดใช้งานเพื่อเชื่อมต่อเครื่องบินด้วยโน้ตคอมไกอร์

การอัปเดตเฟิร์มแวร์

ข้อความแจ้งจะประมวลผลขึ้นใน DJI Fly เมื่อยังไม่ได้อัปเดตเฟิร์มแวร์ใหม่ ข้อแนะนำให้อัปเดตเฟิร์มแวร์ทุกครั้งที่ได้รับแจ้ง เพื่อให้มีประสิทธิภาพการทำงานที่ดีที่สุด

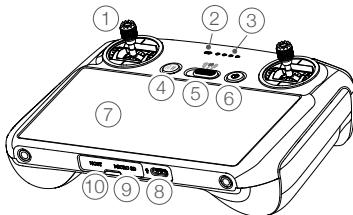
แผนภูมิ

โดรน



- | | |
|--------------------------------------|---|
| 1. กีบบล็อกและกล้อง | 10. เกียร์ลงจอด (เสาอากาศแบบใบตัวเครื่อง) |
| 2. ระบบจับภาพวัดคุณภาพการทำงานแบบรวม | 11. ระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางด้านบน |
| 3. ไฟเส้นล้านล่าง | 12. แบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะ |
| 4. ระบบการมองเห็นด้านล่าง | 13. ไฟ LED และวงรีแบตเตอรี่ |
| 5. ระบบเซนเซอร์อินฟราเรด | 14. ปุ่มเปิดปิด |
| 6. ไฟ LED ด้านหน้า | 15. สายรัดแบตเตอรี่ |
| 7. พอเตอร์ | 16. พорт USB-C |
| 8. ชิปปัต | 17. ช่องเสียบการ์ด microSD |
| 9. ไฟแสดงสถานะโดรน | |

รีโมทคอนโทรล DJI RC



1. ต้นโยกควบคุม

ใช้ต้นโยกควบคุมเพื่อควบคุมการเคลื่อนไหวของโดรน ต้นโยกควบคุมสามารถถอดออกและเก็บได้ง่าย ตั้งให้หมดควบคุมการบินด้วย DJI Fly

2. ไฟ LED แสดงสถานะ:

แสดงสถานะของรีโมทคอนโทรล

3. ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่:

แสดงระดับแบตเตอรี่ปัจจุบันของรีโมทคอนโทรล

4. ปุ่ม Flight Pause (หยุดบินชั่วคราว)/Return to Home (RTH หรือกลับจุดบินบัน)

กดหนึ่งครั้งเพื่อเบรกโดรนและสั่งให้บินอยู่กับที่ (เฉพาะเมื่อ GNSS หรือระบบการมองเห็นใช้งานได้) กดถ้างไว้เพื่อเริ่มต้นการกลับจุดบิน (RTH) กดอีกครั้งเพื่อยกเลิก RTH

5. เปลย์บันทึกการบัน

ลับระหว่าง模式 Cine, Normal และ Sport

6. ปุ่มเปิดปิด

กดหนึ่งครั้งเพื่อตั้งส่วนลดแบบดับเบลต์

เตอร์ปัจจุบัน กดหนึ่งครั้งแล้วกดค้าง

เพื่อเปิดหรือปิดรีโมทคอนโทรล

เมื่อเปิดรีโมทคอนโทรลแล้ว กดหนึ่งครั้งเพื่อเปิดห้องสัมภาระ

7. จอสัมผัส

แตะหน้าจอเพื่อใช้งานรีโมทคอนโทรล

โปรดทราบว่าจอสัมผัสไม่กันน้ำ

ใช้งานด้วยความระมัดระวัง

8. พอร์ต USB-C

ใช้ในการชาร์จและเชื่อมต่อรีโมทคอนโทรลกับบอร์ดพัฒนา

9. ช่องเสียบการ์ด microSD

สำหรับใส่การ์ด microSD

10. พอร์ตชาร์จ (USB-C)

พอร์ตสำรอง

11. ตัวปรับกึบบล็อก

สำหรับควบคุมความเรียงของกล้อง

12. ปุ่มบันทึก

กดหนึ่งครั้งเพื่อเริ่มหรือหยุดการบันทึก

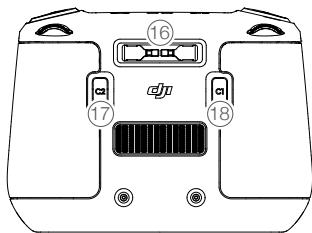
13. ปุ่มหมุนควบคุมกล้อง

ควบคุมการซูมเข้า/ออกโดยค่าเริ่มต้น

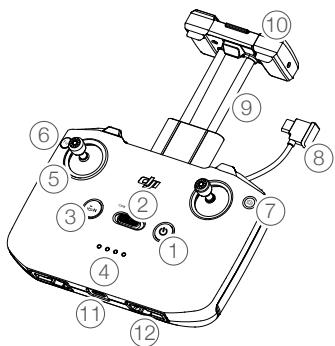
สามารถตั้งพังก์ชันการหมุนได้ใน DJI Fly

14. ปุ่มไฟล์/ชัตเตอร์

กดปุ่มลงครึ่งหนึ่งเพื่อไฟล์สัตโนมัติและกดลงจนสุดเพื่อถ่ายภาพ กดหนึ่งครั้งเพื่อเปลี่ยนเป็นโหมดภาพถ่ายเมื่อยูนิตบันทึกวิดีโอ



รีโมทคอนโทรล RC-N1



15. สำาเพ็ง

ส่งเสียง

16. ช่องเก็บคันโยกควบคุม

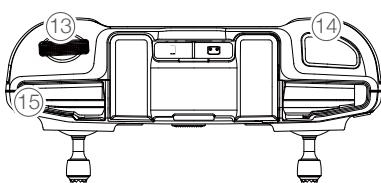
สำาหรับเก็บคันโยกควบคุม

17. ปุ่ม C2 กีตังค่าได้อ่อน

ควบคุมไฟเลี้ยงด้านล่างโดยค่าเริ่มต้น (ล้อระบบว่างการปรับตำแหน่งเบล็อกบล็อกให้กล้องยื่นตรงศูนย์กลางกับการเดินทางกับบล็อกบล็อกด้านล่างตามค่าเริ่มต้น เมื่อใช้ในสภาพอากาศ) สามารถตั้งพังก์ชันได้ใน DJI Fly

18. ปุ่ม C1 กีตังค่าได้อ่อน

ล้อระบบหัวทางการปรับตำแหน่งเบล็อกบล็อกด้วยตั้งค่าเริ่มต้นของกล้องหรือเดินทางกับบล็อกบล็อกไปด้านล่างสามารถตั้งพังก์ชันได้ใน DJI Fly



1. ปุ่มเปิดปิด

กดหนึ่งครั้งเพื่อตั้งเวลาสอบระดับแบบเตอร์ปั๊งบัน กดหนึ่งครั้งและกดค้างอีกครั้งเพื่อเปิดหรือปิดรีโมทคอนโทรล

2. เปลี่ยนโหมดการบิน

ล้อระบบหัวทางใหม่ Sport, Normal และ Cine

3. Flight Pause (หยุดบินชั่วคราว)/Return to Home (RTH) หรือกลับจุดเดิมบิน

กดปุ่มหนึ่งครั้งเพื่อเบรกโดรนและให้บินอยู่กับที่ (เฉพาะเมื่อ GNSS หรือระบบการบองลงที่ให้ใช้งานได้) กดค้างไว้เพื่อเริ่มใช้งาน RTH กดอีกครั้งเพื่อยกเลิก RTH

4. IW LED แสดงระดับแบตเตอรี่

แสดงระดับแบตเตอร์ปั๊งบันของรีโมทคอนโทรล

5. คันโยกควบคุม

ใช้คันโยกควบคุมเพื่อควบคุมการเคลื่อนไหวของโดรน ดังใหม่ด้วยการบินด้วย DJI Fly คันโยกควบคุมสามารถถอดออกและเก็บได้ง่าย

6. Customizable Button (ปุ่มที่ตั้งค่าได้อ่อน)

กดสองครั้งเพื่อปรับตำแหน่งเบล็อกบล็อกด้วยตั้งค่าเริ่มต้น ของกล้องหรือเดินทางกับบล็อกบล็อกไปด้านล่าง (การตั้งค่าเริ่มต้น) กดสองครั้งเพื่อเปิดหรือปิดไฟสีบนด้านล่าง ปุ่มสามารถตั้งได้ด้วย DJI Fly

7. **Photo/Video Toggle (การสลับโหมดภาพถ่าย/วิดีโอ)**
กดหนึ่งครั้งเพื่อเปลี่ยนโหมดระหว่างภาพถ่ายและวิดีโอ
8. **สายรีโมทคอนโทรล**
เชื่อมต่ออุปกรณ์เคลื่อนที่เพื่อการส่งข้อมูลวิดีโอผ่านสายรีโมทคอนโทรล เลือกสายตามแต่ละบิดของอุปกรณ์เคลื่อนที่
9. **ที่จับอุปกรณ์เคลื่อนที่**
ใช้เพื่อยึดอุปกรณ์เคลื่อนที่กับตัวรีโมทคอนโทรลให้มั่นคง
10. **เสาอากาศ**
ส่งสัญญาณเพื่อการควบคุมโดรนและวิดีโอแบบไร้สาย
11. **พอร์ต USB-C**
ใช้ในการชาร์จและเชื่อมต่อรีโมทคอนโทรลกับคอมพิวเตอร์
12. **ช่องเก็บคันโยกควบคุม**
สำหรับเก็บคันโยกควบคุม
13. **ตัวปรับกิมบอล**
สำหรับควบคุมความเรียงของกล้อง
14. **ปุ่มดักเตอร์/บันทึก**
กดหนึ่งครั้งเพื่อถ่ายภาพ หรือเริ่ม/หยุดการบันทึกวิดีโอ
15. **ช่องเสียบอุปกรณ์เคลื่อนที่**
ใช้เพื่อยึดอุปกรณ์เคลื่อนที่

ໂດຣນ

DJI Mavic 3 Classic ມີຮະບບຄວບຄຸມກາຮັບ
ຮະບບສ່ງສັ້ນຍາຄົນວິດີໄອ ຮະບບກາຮນອງເຫັນ
ຮະບບເຊັນເຂອຮົກອົບຝາເຣດ ຮະບບບັບເຄລືອນ
ແລະແບຕເຕອຣີໂດຣນອັຈອຣີຍະ

ໂໄຣນ

DJI Mavic 3 Classic ມີຮະບບຄວບຄຸມການບັນ ຮະບບສົ່ງສ້າງສານວິດໄອ ຮະບບການອອງເຫັນ ຮະບບເຊັນເຂອ້ອັບພົາເຣດ ຮະບບບັບເຄື່ອນ ແລະແປຕເຕອີ່ໄດ້ນອັຈອີຍະ

ໄໝມດກາຣບັນ

DJI Mavic 3 Classic ມີໄໝມດກາຣບັນສາມໄໝມດ ວິມດຖິ່ງໄໝມດກາຣບັນແບບທີ່ສີ່ສົງໂໄຣນຈະມີກາຣປັບເປົ້ອຍິນໄປຕາມສຕານການນີ້ ໄໝມດກາຣບັນສາມກາຣປັບເປົ້ອຍິນໄດ້ ໂດຍໃຫ້ສົວຕົວທີ່ໄໝມດກາຣບັນທີ່ຍຸ່ນເຮັດໄນມົກຄອນໄໂກຣ

ໄໝມດ Normal: ໂໄຣນຈະໃຫ້ GNSS ແລະຮະບບການອອງເຫັນເພື່ອຮອບຮັກສິ້ງກົດບັນຫາ ດ້ວຍກຳລັງ ດ້ວຍບັນຫາ ດ້ວຍກຳລັງ ແລະດ້ວຍບັນຫາ ແລະຮະບບເຊັນເຂອ້ອັບພົາເຣດເພື່ອຮະບຸຕໍ່າມເຫັນກົດບັນຫາ ແລະຮັກສິ້ງກົດບັນຫາ ເມື່ອສ້າງສານ GNSS ແຮງ ໂໄຣນຈະໃຫ້ GNSS ເພື່ອຮະບຸຕໍ່າມເຫັນກົດບັນຫາ ແລະຮັກສິ້ງກົດບັນຫາ ເມື່ອສ້າງສານ GNSS ອ່ອນ ແຕ່ສກາພແສງແລະສກາພແວດລ້ອນວັນ ۱ ເພີ້ຍງພວ ໂໄຣນຈະໃຫ້ຮະບບການນົງເຫັນເພື່ອຮອບຮັກສິ້ງກົດບັນຫາ ເພື່ອຮະບຸຕໍ່າມເຫັນກົດບັນຫາ ແລະຮັກສິ້ງກົດບັນຫາ ເມື່ອສ້າງສານ GNSS ອ່ອນ ແຕ່ສກາພແສງແລະສກາພແວດລ້ອນວັນ ۱ ເພີ້ຍງພວ ແຕ່ສກາພແສງແລະສກາພແວດລ້ອນວັນ ۱ ເພີ້ຍງພວ ນຸບອີຍ່ງສູງສຸດຈະເປັນ 30° ແລະຄວາມເຮົວສູງສຸດໃນກາຣບັນຈະເປັນ 15 ເມົຕ/ວັນກັບ

ໄໝມດ Sport: ໃໃໝ່ໄໝມດ Sport ໂໄຣນຈະໃຫ້ GNSS ເພື່ອຈັດຕຳເປັນແບບ ແລະກາຣຕອບສອນຂອງໂໄຣນຈະມີກາຣປັບໃຫ້ເໜາະສ ມີກົດສຳຫັບຄວາມຄລ່ອງຕົວແລະຄວາມເຮົວ ກໍາໄໝໄດ້ຮັບຕອບສອນອັນດີກາຣເຄື່ອນໄຫວອອງຄັນບັນກັບໄຟໄຟມາກຢືນເນັບ ໂປຣດອ ຮາບວ່າເຊີນເຂອ້ອັດຕຽບຈັບສິ້ງກົດບັນຫາຈະໃຫ້ຈຳນາໄປໄດ້ ແລະຄວາມເຮົວສູງສຸດໃນກາຣບັນຈີ 21 ເມົຕ/ວັນກັບ (19 ເມົຕ/ວັນກັບ ເມື່ອບັນໃນສກາພຊູ່ໂປ)

ໄໝມດ Cine: ໄໝມດ Cine ຈະວົງຕານໄໝມດ Normal ແລະຄວາມເຮົວໃນກາຣບັນຈະຈຳກັດ ເພື່ອກໍາໄໝໄດ້ຮັບກອງຕັ້ງໄດ້ນຶ່ງນາກຂີ ປະກວ່າວ່າກີກໍາໄໝກັດ

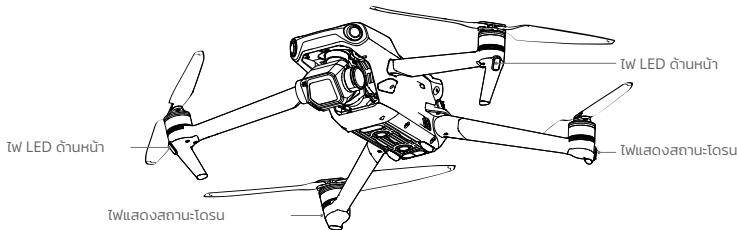
ໂໄຣນຈະມີກາຣປັບເປົ້ອຍິນໄໝມດ Attitude (ATTI) (ໄໝມດບັນໃນຕົວວ່າຄາຣກີມີສ້າງສານ GNSS ຕໍ່າ) ໂດຍວັດໃນມັດເມື່ອຮະບບການອອງເຫັນໃຫ້ຈຳນາໄປໄດ້ ມີກາຣປັບໃຫ້ຈຳນາ ມີກົດສຳຫັບຄວາມເຮົວສ້າງສານ GNSS ອ່ອນ ມີເບີນກົດຕົບຮັບກວນໃນໄໝມດ ATTU ໂໄຣນຈະຈຸກົບກວນວ່າກສກາວະແວດລ້ອນໄດ້ຢ່າງເຫັນ ປັບຈັບຂອງກສກາວະແວດລ້ອນ ເຂັ້ມ ລມ ຈະສັງຜລໃຫ້ເກີດກາຣປັບເປົ້ອຍິນ ກົດຕາມແວຮ່ານ ສິ່ງຈາກສ່າງຜລໃຫ້ເກີດວັນຕາຍໄດ້ ໂດຍເຈັບມາໃຫ້ພື້ນກົຈຳກັດ



- ຮະບບການອອງເຫັນເພື່ອຮອບຮັກສິ້ງກົດບັນຫາ ດ້ວຍກຳລັງ ດ້ວຍບັນຫາ ແລະດ້ວຍກຳລັງ ແລະຮະບບເຊັນເຂອ້ອັບພົາເຣດ
- ວັດຕາຄວາມເຮົວສູງສຸດແລະຮະຍະກ່າງໃນກາຣເບຣກຂອງໂໄຣນຈະເພີ້ມຫຸ້ນອ່າງມາກໃນໄໝມດ Sport ຕ້ອງມີຮະຍະກ່າງໃນກາຣເບຣກຕໍ່າສຸດ 30 ເມົຕໃນສກາພແວດລ້ອນກີ່ໄຟມ່ລູນ
- ຮະຍະກ່າງໃນກາຣເບຣກບັນຕໍ່າ 10 ເມົຕເປັນສິ່ງຈຳນາໃຫ້ສກາວະກີ່ໄຟມ່ລູນໃນບັນຫາ ແລະລອງ
- ກາຣຕອບສອນຂອງໂໄຣນຈະເພີ້ມຫຸ້ນອ່າງນາກໃນໄໝມດ Sport ສິ່ງໝາຍເກົ່າເພີ້ມຄຸນບໍ່ຍັບດັນໄຍກຄວບຄຸນເລີກບັນຍົບບັນໄທກຄອນໄໂກຣກົງຈຳກໍາໄໝໄດ້ໄກລ່ານາກ ຕຽບສອບໃຫ້ແນ່ໃຈວ່າຄຸນບັນພື້ນກີ່ເພີ້ຍງພວໃນກາຮັບ

ไฟแสดงสถานะโดรน

DJI Mavic 3 Classic มีไฟ LED ด้านหน้าและไฟแสดงสถานะโดรน



เมื่อโดรนเปิดทำงานแต่ไม่เตอร์ไม่ทำงาน ไฟ LED ด้านหน้าจะสว่างเป็นสีแดงเพื่อแสดงการหันกีกการทำงานของโดรน เมื่อโดรนเปิดทำงานแต่ไม่เตอร์ไม่ทำงาน ไฟแสดงสถานะโดรนจะแสดงสถานะของระบบควบคุมการบิน โปรดดูที่ตารางด้านล่างเพื่อทราบข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับไฟแสดงสถานะโดรน

สัญญาณของไฟแสดงสถานะโดรน

สภาวะปกติ

	ไฟสีแดง สีเขียวและสีเหลืองสลับกัน	กะพริบ	เปิดเครื่องและแสดงถึงการวิเคราะห์ตัวเองของโดรน
	สีเหลือง	กะพริบสีครั้ง	อุ่นเครื่อง
	สีเขียว	กะพริบช้า ๆ	เปิดใช้งาน GNSS
	สีเขียว	กะพริบสองครั้งเป็นช่วง ๆ	เปิดใช้งานระบบการมองเห็น
	สีเหลือง	กะพริบช้า ๆ	ไม่มี GNSS หรือระบบการมองเห็น

สภาวะสัญญาณเตือน

	สีเหลือง	กะพริเบร็ว ๆ	สัญญาณจากไมโครโคลนโกรลหาดใหญ่
	ไฟสีแดง	กะพริบช้า ๆ	แบตอ่อน
	ไฟสีแดง	กะพริเบร็ว ๆ	แบตเตอรี่ใกล้หมด
	ไฟสีแดง	ขึ้นค้าง	มีความผิดปกติร้ายแรง
	ไฟสีแดงและสีเหลืองสลับกัน	กะพริเบร็ว ๆ	ต้องมีการปรับเปลี่ยนกีกใหม่

หลังจากบินเสร็จภารกิจ ไฟ LED ด้านหน้าจะกะพริบเป็นสีแดงและเขียวสลับกัน และไฟแสดงสถานะโดรนจะกะพริบเป็นสีเขียว ไฟสีเขียวบ่งบอกว่าโดรนเป็นอากาศยานไร้คนบิน (UAV) และไฟสีแดงจะระบุส่วนที่ต้องเปลี่ยนของโดรน

- หากไฟ LED ด้านหน้าถูกตั้งเป็นอัตโนมัติใน DJI Fly ไฟ LED ด้านหน้ามีเวลาเปิดโดยอัตโนมัติเมื่อถ่ายภาพเพื่อให้ได้ภาพดีที่สุดขึ้น ข้อกำหนดเดียวกับสภาพแสงอาจแตกต่างกันไปในแต่ละภูมิภาค โปรดตรวจสอบกฎหมายและระเบียบปฏิบัติในท้องถิ่น

[Return to Home](#) (ກລັບຈຸດຂຶ້ນປັນ)

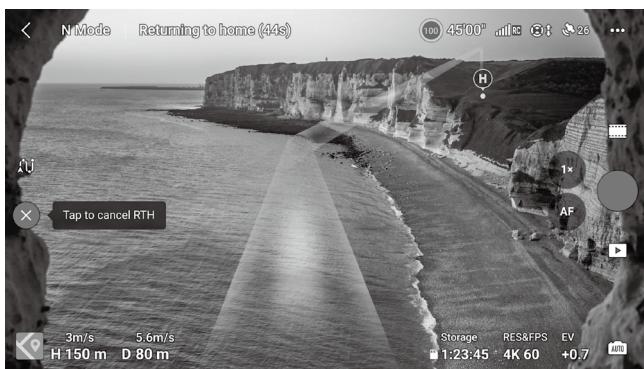
กลับจุดขึ้นบัน (RTH) จะนำโดรนกลับไปยังจุดขึ้นบันที่บันก์ให้เวลาสุดเมื่อระบบคำนวณดัดแปลงทำงานเป็นปกติ RTH มีการทำงานแบบประเภทได้แก่: Smart RTH, Low Battery RTH (RTH แบบแบตเตอรี่ต่ำ) และ Failsafe RTH (RTH แบบสูญเสียการเชื่อมต่อ) โดยจะขับกลับไปยังจุดขึ้นบันโดยอัตโนมัติและลงจอดเมื่อ Smart RTH เริ่มทำงาน, โดรนเข้าสู่โหมด Low Battery RTH หรือสัญญาณเชื่อมต่อวัดได้จากหากายไปในระหว่างการบิน

รายการ	GNSS	รายละเอียด
จุดขึ้นบัน	 ¹⁰	จุดขึ้นบันทึกเป็นค่าเริ่มต้นคือจุดแรกที่ได้รับสัญญาณ GNSS อย่างแรงหรือปานกลาง เมื่อโคลอนเป็นเส้นขาว สามารถอ่านได้โดยจุดขึ้นบันทึกก่อนขึ้นบัน ¹⁰ ตราบที่ได้รับสัญญาณ GNSS และแรงหรือปานกลาง หากสัญญาณ GNSS อ่อน จะไม่สามารถอ่านได้ตามจุดขึ้นบันทึกได้

ໃນຮະບວງ RTH ໂດຍບອນປັບຄວາມເຂົ້າງຂອງກົມບວລໂດຍວັດໄປນິບຕີເພື່ອຫັນກ່ລ້ວງໄປກາທາງເສັນກາງ RTH ເປັນຄ່າເກີນຕົ້ນ ພາກເກົ່າຮ່າງສະໝັກວິຊາໄວ້ເປັນປົກຕົວ ຈຸດບັນຫັນ AR, ເສັນກາງ AR RTH ແລະ AR Aircraft Shadow ຈະແດນດີບຸນນົມນອງ ກລວັງເປັນຄ່າເກີນຕົ້ນ ວິຊີ້ນ້ຳ-ໜ່ວຍປັບປຸງປະສົບກາຣົນກາເປັນໄດ້ຍ່ວຍໃຫ້ຜູ້ຮ່າຍສານາຮຽດຖືເສັນກາງ RTH ແລະ ຈຸດບັນຫັນ ແລະ-ເສັກເສີຍອຸປະກອບຄົມເສັນກາງ ສາມາດປັບປຸງແປລ່ງການແດນຜົດໃນກາຕັ້ງຄ່າຮະບບ (System Settings) > ຄວາມປລອດກັບ (Safety) > ກາຕັ້ງຄ່າ AR (AR Settings)

- ⚠

 - เส้นทาง AR RTH ใช้เพื่อการอ้างอิงเก่าบัน และอาจเบี่ยงเบนจากเส้นทางของเกียร์บันจังในแต่ละสถานการณ์ โปรดให้ความสนใจกับบุญมูลของสุดทันหน้าจอก่อนอยู่เสมอ ระหว่างที่ทำการ RTH บันดั้วยความระบัดระวัง
 - ในระหว่าง RTH การใช้แบนเนอร์กับบล็อกเพื่อปรับติดตามการของกล้องหรือการกดปุ่มที่ปรับแต่งได้บัน รีโน ก่อนบินโดยเพื่อตัดส่วนที่ไม่ต้องการของภาพ แต่หากไม่ได้ปรับติดตามแล้ว ภาพจะหายไป
 - เมื่อไปถึงจุดขึ้นบัน โปรดตรวจสอบความเรียบของกิมบล็อกในแนวตั้งลงโดยอัตโนมัติ
 - AR Aircraft Shadow จะแสดงที่ต่อเมื่อได้รับสัญญาณอัพเดต 0.5–15 เมตร



Smart RTH

ถ้าสัญญาณ GNSS แรงพอ จะสามารถใช้ Smart RTK เพื่อนำโดรนกลับมาอย่างฉับไวได้ เปิดใช้งาน Smart RTK ได้กังการแต่ ✅ ใน DJI Fly หรือการกดค้างที่ปุ่ม RTK บนรีโมทคอนโทรลจนกว่าจะมีเสียงดังบีบี การออกจาก Smart RTK ทำได้โดยแต่ ✗ ใน DJI Fly หรือกดปุ่ม RTK บนรีโมทคอนโทรล

RTH ขับสูง

ระบบจะเปิดใช้งาน RTH ขับสูง หากมีแสงสว่างเพียงพอและสภาพแวดล้อมเหมาะสมสำหรับระบบวิจารณ์ ตัวถุนเมื่อเริ่มใช้ Smart RTH โดยจะวางแผนเส้นทาง RTH ที่สูงกว่าเดิมอัตโนมัติ ซึ่งจะแสดงใน DJI Fly และจะปรับตามสภาพแวดล้อม

การตั้งค่า RTH

มีการตั้งค่า RTH สำหรับ Advanced RTH ไปดูดูของกล้องใน DJI Fly และ System (ระบบ) Safety (ความปลอดภัย) และ RTH

- Optimal: โดยจะวางแผนเส้นทาง RTH ที่สูงกว่าเดิมตามความสูงตามบังอุปสรรคและสิ่งแวดล้อม โดยฝึกสำหรับการตั้งค่าระดับความสูง RTH เช่น สิ่งกีดขวางและภาระทางอากาศ เส้นทาง RTH ที่สูงกว่าเดิมหมายความว่าได้ลดลงมาในระดับเดียวกันที่สูงกว่าเดิม แต่ยังคงอยู่ในระดับเดิม
- Preset: เมื่อโดยรอบอยู่ห่างจากจุดที่ต้องการ 50 เมตร เมื่อ RTH เริ่มขึ้น โดยจะวางแผนเส้นทาง RTH บินไปยังพื้นที่สูง ในขณะที่หักเลี้ยวสิ่งกีดขวาง บันทึกไปยังระดับความสูง RTH และกลับจุดที่ต้องการ 50 เมตรจากจุดที่ต้องการ 5 ถึง 50 เมตรจากจุดที่ต้องการ 5 เมตร เมื่อ RTH เริ่มต้น โดยจะบินไปยังจุดที่ต้องการ 50 เมตรจากจุดที่ต้องการ 5 ถึง 50 เมตรจากจุดที่ต้องการ 5 เมตร เมื่อโดยรอบอยู่ใกล้จุดที่ต้องการ 5 เมตร โดยจะลดระดับลงในขณะที่บินไปข้างหน้า หากต้องตัดความสูงปัจจุบันสูงกว่าระดับความสูง RTH

ขั้นตอนของ RTH ขับสูง

- มีการบันทึกจุดที่ต้องการ 5 เมตร เมื่อเริ่มต้น
- เริ่มใช้ RTH ขับสูง
- โดยจะเบรกและบันทึกจุดที่ต้องการ
 - โดยจะลงจอดทันที หากโดยรอบอยู่ห่างจากจุดที่ต้องการ 5 เมตร เมื่อเริ่ม RTH
 - หากโดยรอบอยู่ห่างจากจุดที่ต้องการ 5 เมตร เมื่อเริ่ม RTH โดยจะวางแผนเส้นทาง RTH และบันทึกจุดที่ต้องการ 5 เมตร พร้อมกับหักเลี้ยวสิ่งกีดขวางและ GEO zone ด้านหน้าของโดยรอบจะบันทึกไว้ในตัวเครื่อง
- โดยจะบินโดยอัตโนมัติตามการตั้งค่า RTH สภาพแวดล้อม และการส่งสัญญาณระหว่าง RTH
- โดยจะลงจอดและน้อเตอร์เจหยอดทำงาน หลังจากถึงจุดที่ต้องการ



Straight Line RTH

โดยจะใช้โหมด Straight Line RTH เมื่อแสงสว่างไม่เพียงพอและสภาพแวดล้อมไม่เหมาะสมกับ Advanced RTH (RTH ขับสูง)

ขั้นตอนของ Straight Line RTH:

- มีการบันทึกจุดที่ต้องการ 5 เมตร เมื่อเริ่มต้น
- เริ่มใช้ Straight Line RTH
- โดยจะเบรกและบันทึกจุดที่ต้องการ
 - โดยจะลงจอดทันที หากโดยรอบอยู่ห่างจากจุดที่ต้องการ 5 เมตร เมื่อเริ่ม RTH

b. หากโดรนอยู่ห่างจากจุดขึ้นบันตั้งแต่ 5 - 50 เมตร เมื่อเริ่มใช้ RTH โดรนจะปรับทิศทางและบันกันไปยังจุดขึ้นบันในระดับความสูงปัจจุบัน หากระดับความสูงปัจจุบันต่ำกว่า 2 เมตร เมื่อเริ่มใช้ RTH โดรนจะบันขึ้นไปที่ระดับ 2 เมตรและบันไปยังจุดขึ้นบัน

c. หากโดรนอยู่ใกล้จุดขึ้นบันก็กลับมาห่างจากจุดขึ้นบัน 50 เมตร เมื่อเริ่มใช้ RTH โดรนจะปรับทิศทางและบันขึ้นไปยังจุดขึ้นบัน หากความสูงปัจจุบันสูงกว่าความสูงของ RTH โดรนจะบันไปยังจุดขึ้นบันในระดับความสูงปัจจุบัน

4. โดรนจะลงจอดและบันเมื่อเตอร์จะหยุดทำงาน หลังจากถึงจุดขึ้นบัน



- ในระหว่างที่ RTH ขันสูง โดรนจะปรับความเร็วการบันໄ道อัตโนมัติตามปัจจัยด้านสีสันแวดล้อม เช่น ความเร็วลมและสีสันของว่าง
- โดรนไม่สามารถหักเลี้ยวได้ทันทุกเหตุการณ์ เนื่องจากความเร็วของไฟฟ้าได้ ให้บันโดรนไปยังพื้นที่ไม่ชัดเจนที่ใช้ Smart RTH
- ตั้งค่า Advanced RTH เป็น Preset หากมีสายารหัสสายไฟฟ้าได้ไม่สามารถหักเลี้ยวได้ในเส้นทาง RTH และต้องลุยก่อนให้แน่ใจว่าจะดับความสูง RTH สูงกว่าเส้นที่ดับของหัวลง
- โดรนจะเบรกและกลับจุดขึ้นบันตามการตั้งค่าล่าสุด หากมีการเปลี่ยนแปลงการตั้งค่า RTH ในระหว่าง RTH
- หากตั้งค่าความสูงสูงสุดไว้ต่ำกว่าความสูงปัจจุบันระหว่าง RTH โดรนจะลดระดับลงมาที่ระดับความสูงสูงสุดและกลับจุดขึ้นบัน
- ไม่สามารถเปลี่ยนระดับความสูง RTH ระหว่าง RTH ได้
- หากมีความแตกต่างอย่างมากในระดับความสูงปัจจุบันและระดับความสูง RTH จะไม่สามารถคำนวณปริมาณพลังงานแบบเต็มที่ได้โดยอ้างถูกต้อง เนื่องจากความเร็วลมที่ระดับความสูงต่างกัน ให้ความสนใจเป็นพิเศษกับพลังงานแบบเต็มที่และคำเตือนใน DJI Fly
- ไม่สามารถใช้ RTH ขันสูงได้ หากสภาพแสงและสภาพแวดล้อมไม่เหมาะสมสำหรับบันภาพวัตถุระหว่างบันขึ้นหรือ RTH
- ในระหว่างที่ใช้ RTH ขันสูง โดรนจะเข้าสู่โหมด Straight Line RTH หากสภาพแสงและสภาพแวดล้อมไม่เหมาะสมสำหรับบันภาพวัตถุ และโดรนไม่สามารถหักเลี้ยวได้ ต้องตั้งค่าระดับความสูง RTH ให้เหมาะสมกับอุปกรณ์ที่ใช้
- เมื่อสัญญาณรีโมทคอนโทรลเริ่มบันทึกติดในระหว่างที่ใช้ RTH ขันสูง สามารถใช้คันโยกเพื่อควบคุมความเร็วการบันได้ แต่ไม่สามารถควบคุมทิศทางและระดับความสูงได้ และโดรนไม่สามารถบันไปทางซ้ายหรือขวาได้ การเร่งความเร็วจะใช้พลังงานมากขึ้น โดรนไม่สามารถหักเลี้ยวได้ หากความเร็วในการบันสูงกว่าความเร็วในการรับรู้สิ่งกีดขวางแบบบันทึกภาพ โดรนจะเบรกและบันอยู่กับที่และรอจากไฟบัน RTH หากตั้งคันโยกลงจนสุด หลังจากปล่อยคันโยกลงจนสุด หลังจากปล่อยคันโยกการเดินหน้า/ค่อยหลัง (Pitch) แล้วจะสามารถควบคุมได้
- เมื่อบันขึ้นในโหมด Straight Line RTH โดรนจะหยุดบันขึ้นและออกจากไฟบัน RTH หากตั้งคันโยกลงจนสุด หลังจากปล่อยคันโยกการเดินหน้า/ค่อยหลัง (Pitch) และออกจากไฟบัน RTH หากตั้งคันโยกลงจนสุด หลังจากปล่อยคันโยกการเดินหน้า/ค่อยหลัง (Pitch) และออกจากการไฟบัน RTH หากตั้งคันโยกบันขึ้นในโหมด Straight Line RTH โดรนจะเบรกและบันอยู่กับที่และออกจากการไฟบัน RTH หากตั้งคันโยกลงจนสุด หลังจากปล่อยคันโยกการเดินหน้า/ค่อยหลัง (Pitch) และออกจากการไฟบัน RTH หากตั้งคันโยกบันขึ้นในโหมด Straight Line RTH ความเร็วและระดับความสูงของโดรนควบคุมได้โดยใช้รีโมทคอนโทรล หากสัญญาณรีโมทคอนโทรลเริ่มบันทึกติด แต่ก็สามารถบันและหักเลี้ยวได้ ให้สามารถหักเลี้ยวได้ โดรนไม่สามารถหักเลี้ยวได้ หากผู้ใช้คันโยกเพื่อเร่งความเร็ว และความเร็วในการบันเกินระดับความเร็วในการรับรู้สิ่งกีดขวางแบบบันทึกภาพ

Low Battery RTH

Low Battery RTH จะเริ่บเมื่อแบตเตอรี่อัจฉริยะลดลงถึงจุดที่การบินกลับอย่างปลอดภัยของโดรนอาจเกิดอันตราย บินกลับจุดขึ้นบันทึกรอต่อไป เมื่อได้รับการเตือน

เพื่อหลีกเลี่ยงอันตรายที่ไม่จำเป็น เช่น ของกลางบนเตาไฟ ไฟเพียงพอ โดรนจะคำนวณโดยอัตโนมัติว่าแบตเตอรี่มีพลังงานเพียงพอที่จะบินกลับจุดขึ้นบันจากตำแหน่งปัจจุบัน และความเร็วในการบินปัจจุบันหรือไม่ ข้อความเตือนจะปรากฏใน DJI Fly เมื่อบatteries ต่ำ และโดยจะรองรับให้ Low Battery RTH เก่านี้

ผู้ใช้โดรนสามารถยกเลิก RTH ได้โดยการกดปุ่ม RTH หรือปุ่มหยุดบินชี้คราวบันรีโมทคอนโทรล ล้ำมือการยกเลิก RTH และวิถีทางมาด้วยการเตือนระดับแบตเตอรี่อ่อน แบตเตอรี่โดยรับอัจฉริยะอาจมีพลังงานไม่เพียงพอให้โดรนลงจอดอย่างปลอดภัย ซึ่งอาจส่งผลให้โดรนตกหรือสูญหายได้

โดรนจะลงจอดโดยอัตโนมัติ หากระดับแบตเตอรี่ปัจจุบันยังให้พลังงานกับโดรนนานพอในการลดระดับลงจากความสูงปัจจุบัน การลงจอดอัตโนมัติไม่สามารถยกเลิกได้ แต่จะยังใช้รีโมทคอนโทรลเพื่อปรับเปลี่ยนทิศทางและความเร็ว ระยะบันลอกของโดรนจะหัวใจการลงจอดได้ สามารถใช้คันโยกการบินขึ้น/ลงแบบเดี่ยวเพื่อเพิ่มความเร็วะระยะบันลอก คงที่ 1 เมตร/วินาที หากมีแบตเตอรี่เพียงพอ คันโยกการบินขึ้น/ลงแบบเดี่ยวไม่สามารถใช้เพื่อเพิ่มความเร็วะระยะบันลอก และโดยจะลงจอด หากไม่มีแบตเตอรี่เหลืออยู่

ระหว่างการลงจอดอัตโนมัติ ให้หาสถานที่ที่ให้เหมาะสมในการลงจอดโดยรับโดยอัตโนมัติ โดรนจะตกลงมาหากไม่มีแบตเตอรี่เหลืออยู่

Failsafe RTH (RTH แบบสูญเสียการเชื่อมต่อ)

หากจุดขึ้นบันทึกรักษาการบินก็ต้องใช้ย่างสมบูรณ์และเข้ากับการทำงานปกติ Failsafe RTH จะทำงานโดยอัตโนมัติหลังจากสัญญาณของรีโมทคอนโทรลหายไปนานกว่า 6 วินาที โปรดทราบว่าเมื่อสัญญาณรีโมทคอนโทรลหายไป จะต้องตั้งค่าการดำเนินการของโดยรับเข้า Return to Home (กลับจุดขึ้นบันทึกรักษาการบิน) ใน DJI Fly

เมื่อเมืองสว่างเพียงพอและระบบจับภาพวัดถูกทำงานปกติ DJI Fly จะแสดงเส้นทาง RTH กับโดยรับสั่งขึ้นก่อน กดที่สัญญาณรีโมทคอนโทรลจะหายไปและกลับไปยังจุดขึ้นบันทึกรักษาการบินโดยอัตโนมัติ Advanced RTH ตามที่ตั้งค่า RTH ไว้ โดยจะยังคงอยู่ในโหมด RTH แม้ว่าสัญญาณรีโมทคอนโทรลจะกลับมาทำงานตามปกติ

เมื่อเมืองสว่างไม่เพียงพอและระบบจับภาพวัดถูกไฟฟ้าร้อนใช้งาน โดยจะเข้าสู่โหมด RTH ในเส้นทางการบินเดิม ขั้นตอนของ RTH ในเส้นทางการบินเดิม:

1. โดยจะเบรกและบินอยู่กับกัน
2. a. โดยจะลงจอดกับกัน หากโดยรับอยู่ห่างจากจุดขึ้นบันทึกรักษาการบินกว่า 5 เมตร เมื่อเริ่ม RTH
b. หากโดยรับอยู่ห่างจากจุดขึ้นบันทึกรักษาการบินกว่า 5 เมตร และไม่เกิน 50 เมตร โดยจะเข้าสู่โหมด Straight Line RTH
c. หากโดยรับอยู่ห่างจากจุดขึ้นบันทึกรักษาการบินกว่า 50 เมตร โดยจะปรับทิศทางและบันทึกรักษาการบินเป็นระยะ 50 เมตรในเส้นทางการบินเดิมก่อนก่อนที่จะเข้าสู่โหมด Straight Line RTH
3. โดยจะลงจอดและน้อต่อร่องรอยด้วยการทำงาน หลังจากถึงจุดขึ้นบันทึกรักษาการบิน

โดยจะยังคงเข้าสู่โหมด RTH แม้ว่าสัญญาณรีโมทคอนโทรลจะกลับมาทำงานตามปกติในระหว่างอยู่ในโหมด RTH ในเส้นทางการบินเดิมกัน

- ⚠️** • หากเริ่มใช้ RTTH ผ่าน DJI Fly และโดรนอยู่ห่างจากจุดอันดับไปไกลกว่า 5 เมตร ข้อความเตือนจะปรากฏในแอปให้เลือกไว้ลงจอด
- โดรนอาจไม่สามารถบินกลับไปยังจุดอันดับได้ตามปกติ หากสัญญาณ GNSS อ่อนหรือไม่มีสัญญาณ โดรนอาจเข้าสู่โหมด ATTI หากสัญญาณ GNSS อ่อนหรือไม่สามารถใช้งานได้ หลังจากเข้าสู่โหมด Failsafe RTTH โดรนจะบินกลับที่เป็นระยะทางนั้น ก่อนจะลงจอด
 - การตั้งระดับความสูงในโหมด RTTH ที่เหมาะสมก่อนการบินเป็นสิ่งสำคัญ เปิด DJI Fly และตั้งระดับความสูง RTTH ความสูง RTTH เริ่มต้นต้อง 100 เมตร
 - โดรนไม่สามารถตอบกลับหากสั่นไหวได้ ระหว่างอยู่ในโหมด Failsafe RTTH หากระบบจับภาพวัดถูกไม่พร้อมใช้งาน
 - GEO zone อาจส่งผลต่อ RTTH หากเสียงการบินใกล้กับ GEO zone
 - เมื่อความเร็วแรงคงที่เกินไป โดรนอาจจะไม่สามารถบินกลับไปยังจุดอันดับได้ บินด้วยความระเหดระวัง
 - ระหว่างวัดถูกขนาดมากหรือเล็กมาก (เช่น ถึงไปหรือสายไฟ) หรือวัดถูกใหญ่และคงที่ในระหว่างอยู่ในโหมด RTTH ออกจาก RTTH และควบคุมโดยรับด้วยตนเองในกรณีฉุกเฉิน
 - RTTH อาจไม่สามารถใช้งานได้ในบางสภาพแวดล้อม แม้ว่าระบบจับภาพวัดถูกจะทำงานก็ตาม โดรนจะออกจาก RTTH ในกรณีเช่นนี้

การสแกนพื้นดินก่อนลงจอด

การสแกนพื้นดินก่อนลงจอดจะเปิดใช้เมื่ออยู่ในโหมด Smart RTTH เมื่อโดรนเริ่มการลงจอด ระบบจะเปิดใช้งานการสแกนพื้นดินก่อนลงจอด

1. ในช่วงการสแกนพื้นดินก่อนลงจอด โดรนจะตรวจสอบอัตโนมัติและลงจอดบนจุดที่เหมาะสม
2. หากตรวจพบพื้นดินแล้วว่าไม่เหมาะสมในการลงจอด โดรนจะบินกลับที่และรอคำสั่งยืนยันจากนักบิน
3. ถ้าการสแกนพื้นดินก่อนลงจอดซึ่งไม่ได้ DJI Fly จะแสดงคำเตือนการลงจอด เมื่อโดรนลดระดับลงสำหรับ 0.5 เมตร ตั้นคันโยกการบินขึ้น/ลงแบบเดิงลงด้านล่างหรือใช้ตัวเลือนสำหรับลงจอดอัตโนมัติเพื่อลงจอด

Precision Landing (การลงจอดอย่างแม่นยำ)

โดรนจะสแกนโดยอัตโนมัติและพิจารณาจะจับคู่ลักษณะภูมิประเทศคัดล่างระหว่างอยู่ในโหมด RTTH เมื่อภูมิประเทศเบรเวลปั๊บจุบันตรงกับจุดอันดับ โดรนจะลงจอด จะมีคำเตือนปรากฏที่ DJI Fly หากการจับคู่ภูมิประเทศล้มเหลว

- ⚠️** • ระบบการสแกนพื้นดินก่อนลงจอดจะทำงานระหว่างการลงจอดอย่างแม่นยำ
- ประสาทสัมผัสของ การลงจอดอย่างแม่นยำจะอ่านสัญญาณที่บินเข้ามาในต่อไปนี้:
 - a. จุดอันดับที่ต้องมีการบินที่เกิดขึ้นอันดับและต้องไม่มีการเปลี่ยนแปลงระหว่างบิน บินอันดับจะไม่มีบันทึกลักษณะภูมิประเทศของจุดอันดับ
 - b. ในระหว่างการบิน โดรนจะบินอันดับแบบเดิงอย่างน้อย 7 เมตร ก่อนที่จะบินเป็นแบบราบ
 - c. ลักษณะภูมิประเทศของจุดอันดับส่วนใหญ่จะต้องไม่มีการเปลี่ยนแปลง
 - d. ลักษณะภูมิประเทศของจุดอันดับต้องสามารถแยกแยะได้ง่ายเพียงพอ ภูมิประเทศอย่างเช่น พื้นที่มีศูนย์กลางลุ่มน้ำไม่เหมาะสม
 - e. สภาพแสงเดิมที่ไม่สว่างเกินไป ในมืดเกินไป
 - การปฏิบัติต่อไปนี้กระทำได้ระหว่างใช้การลงจอดอย่างแม่นยำ:
 - a. กดคันบังคับไปในทิศทางที่ต้องการบิน
 - b. เลือกคันบังคับไปในทิศทางที่ต้องการบินเพื่อหยุดการลงจอดเมื่อถึงจุดที่ต้องการ

របៀបចូលភាពវត្ថុនិងរបៀបខ្សោយសេចក្តីផ្តើម

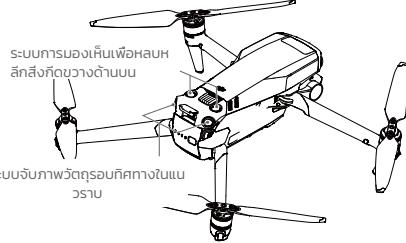
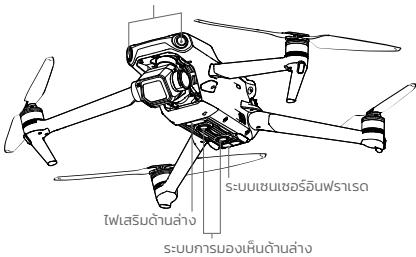
DJI Mavic 3 Classic មិនត្រូវបានដាក់ឡើងដោយការចូលភាពវត្ថុទៅតាមរបៀបខ្សោយសេចក្តីផ្តើមដែលត្រូវបានដាក់ឡើង។

របៀបការអនុវត្តន៍ងការចូលភាពវត្ថុនិងរបៀបខ្សោយសេចក្តីផ្តើមដែលត្រូវបានដាក់ឡើងដោយការចូលភាពវត្ថុនិងរបៀបខ្សោយសេចក្តីផ្តើមដែលត្រូវបានដាក់ឡើង។

របៀបខ្សោយសេចក្តីផ្តើមដែលត្រូវបានដាក់ឡើងដោយការចូលភាពវត្ថុនិងរបៀបខ្សោយសេចក្តីផ្តើមដែលត្រូវបានដាក់ឡើង។

យុទ្ធសាស្ត្រនៃការចូលភាពវត្ថុនិងរបៀបខ្សោយសេចក្តីផ្តើមដែលត្រូវបានដាក់ឡើងដោយការចូលភាពវត្ថុនិងរបៀបខ្សោយសេចក្តីផ្តើមដែលត្រូវបានដាក់ឡើង។

របៀបចូលភាពវត្ថុនិងរបៀបខ្សោយសេចក្តីផ្តើម



របៀបត្រួតពិនិត្យ

របៀបការអនុវត្តន៍ងការចូលភាពវត្ថុនិងរបៀបខ្សោយសេចក្តីផ្តើម

ខុបខែតការប្រាប់ប្រើប្រាស់រាយការណ៍: 0.5-20 ម៉ែត្រ, FOV: 90° (បែងបាន), 103° (បែងចំណាំ)

របៀបការអនុវត្តន៍ងការចូលភាពវត្ថុនិងរបៀបខ្សោយសេចក្តីផ្តើម

ខុបខែតការប្រាប់ប្រើប្រាស់រាយការណ៍: 0.5-16 ម៉ែត្រ, FOV: 90° (បែងបាន), 103° (បែងចំណាំ)

របៀបចូលភាពជាមុន

ខុបខែតការប្រាប់ប្រើប្រាស់រាយការណ៍: 0.5-25 ម៉ែត្រ, FOV: 90° (បែងបាន), 85° (បែងចំណាំ)

របៀបការអនុវត្តន៍ងការចូលភាពវត្ថុនិងរបៀបខ្សោយសេចក្តីផ្តើម

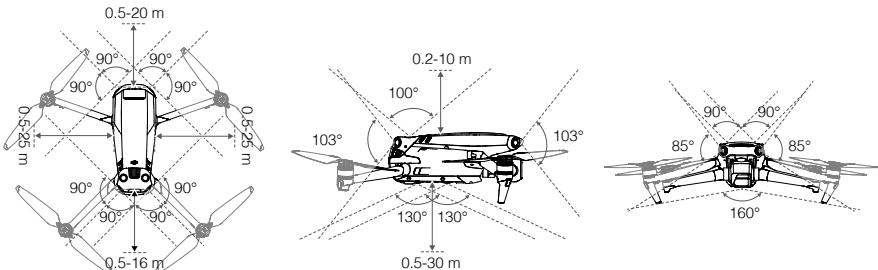
ខុបខែតការប្រាប់ប្រើប្រាស់រាយការណ៍: 0.2-10 ម៉ែត្រ, FOV: 100° (ជាមុន), 90° (ខាងក្រោម)

របៀបការអនុវត្តន៍ងការចូលភាពក្រោម

ខុបខែតការប្រាប់ប្រើប្រាស់រាយការណ៍: 0.3-18 ម៉ែត្រ, FOV: 130° (ជាមុន), 160° (ខាងក្រោម) របៀបចូលភាពវត្ថុនិងរបៀបខ្សោយសេចក្តីផ្តើមដែលត្រូវបានដាក់ឡើង។

របៀបការអនុវត្តន៍ងការចូលភាពក្រោម

ខុបខែតការប្រាប់ប្រើប្រាស់រាយការណ៍: 0.5-30 ម៉ែត្រ របៀបចូលភាពវត្ថុនិងរបៀបខ្សោយសេចក្តីផ្តើមដែលត្រូវបានដាក់ឡើង។



การใช้ระบบการมองเห็น

ເມື່ອຮັບ GNSS ໃຊການໄມ້ໄດ້ ຮະບບາການອົງເຫຼີນເພື່ອຮັບຮັກສິ່ງກົດຂວາງດ້ານສ່າງຈະເປີດໃຫ້ງຈາກ
ກາກພັ້ນດົນເຣຍັບແລະປັ້ນແສງເພື່ອຍງພວ

ระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางด้านหน้า ด้านหลัง ด้านข้าง และด้านบนจะเปิดใช้งานโดยอัตโนมัติเมื่อคิดปุ่มเปิดเครื่องโถรุน หากโถรุนอยู่ในโหมด Normal หรือ Cine และระบบการหลบหลีกสิ่งกีดขวาง (Obstacle Avoidance) ตั้งค่าเป็น Bypass (อ้อม) ใน DJI Fly โถรุนจะเบรกเมื่อตัวรถบินสัมผัสกีดขวาง เมื่อใช้ระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางด้านหน้า ด้านหลัง ด้านข้างและด้านบน ระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางด้านหน้า ด้านหลัง ด้านข้างและด้านบนทำงานได้ถ้าเกิดสัญญาณสว่างเพียงพอและสิ่งกีดขวางมีลักษณะเฉพาะ หรือมีลวดลายอย่างชัดเจน ผู้ใช้ต้องปรับโถรุนให้ระยะที่เหมาะสม เพื่อสำหรับแรงเรียบ

สามารถปิดใช้งานการวางแผนที่ไม่ต้องคำนึงถึงความปลอดภัย (Safety) > การตั้งค่าความปลอดภัยขั้นสูง (Advanced Safety Settings) ใน DJI Fly

- โปรดรักษาความสะอาดของเซนเซอร์อยู่เสมอ ห้ามดัดแปลงเซนเซอร์ อย่าใช้டอตบินสกาวะแวดล้อมกับผู้บุกรุกหรือบีความซับสูง
 - กล้องของระบบการมองเห็นอาจจำเป็นต้องคำสั่งเบรต หลังจากวัดเก็บเบอร์ระยะเวลางานข้อความเตือนจะปรากฏขึ้นใน DJI Fly และจะถูกลบโดยอัตโนมัติ
 - ห้ามบินให้วันที่ฝนตก มีหมอกหนาหรือทึบสนิมีชั้ดเจน
 - ตรวจสอบสิ่งต่อไปนี้ก่อนบินทุกครั้ง:
 - a. ตรวจสอบว่าไฟมีสีเดียวกันหรือสีเดียวกันทั้งหมด ให้ติดบนเซนเซอร์อินฟราเรดหรือระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวาง
 - b. ถ้ามีสีสันแตกต่าง ผุน หรือบิด ติดบนเซนเซอร์อินฟราเรดและระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวาง ให้เช็คดูอุปกรณ์ที่ติดตั้ง ฯ อย่าใช้เข็มข่ายทำความสะอาดได้ที่ผลิตภัณฑ์อื่นๆ
 - c. ติดต่อฝ่ายดูแลลูกค้าของ DJI หากมีความเสียหายเกิดขึ้นกับกระดาษของเซนเซอร์อินฟราเรดและระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวาง
 - อย่าใช้มีสีสันติดกีดขวางระบบเซนเซอร์อินฟราเรด
-

โหมดการบันทึกจุดสนใจ

FocusTrack

FocusTrack นี้ Spotlight 2.0, Point of Interest 3.0 และ ActiveTrack 5.0

Spotlight 2.0

ควบคุมโดยรับด้วยตนเองในขณะที่กล้องยังคงล็อกเป้าไว้ตุ้ก โหมดนี้รองรับกังวัตตุกที่อยู่เบื้องหลังและวัตตุกที่เคลื่อนไหว เช่น ยานพาหนะ เรือ และผู้คน ขับคันโยกการบันทึกชั้นที่สูง (Roll) เพื่อบันทึกรอบตัวตุ้ก ขับคันโยกการเดินหน้า/ก้อยหลัง (Pitch) เพื่อออกห่างหรือเข้าใกล้ลักษณะ (Roll) ขับคันโยกการบันทึกชั้นล่าง (Throttle) เพื่อบันทึกชั้นหน้าหรือต่ำลง และขับคันโยกการหัน (Pan) เพื่อปรับกรอบภาพ

- ⚠ • โปรดอุ่นเครื่องเครื่องก่อนใช้ และการควบคุมโดยรับด้วยตนเองข้อบัญชีเพิ่มเติมเกี่ยวกับคันโยกการบันทึกชั้นที่สูง (Roll) คันโยกการเดินหน้า/ก้อยหลัง (Pitch), คันโยกการบันทึกชั้นล่าง (Throttle) และคันโยกการหัน (Pan)

ในโหมด Spotlight โหมดจะบันทึกค่าตัวเมื่อติดตามสิ่งก่อสร้างที่เดินทางไป เมื่อระบบจับภาพวัตตุกกำลังงานปกติ ไม่ว่าพฤติกรรมบันทุณตั้งเป็น Bypass Brake ใน DJI Fly โปรดทราบว่าระบบจับภาพวัตตุกปิดใช้งานในโหมด Sport

Point of Interest 3.0 (POI 3.0)

โดยรับด้วยตนเองวัตตุกเป็นวงกลม โดยยึดจากตัวคันโยกและความเร็วในการบันทึกการตั้งค่าไว้แล้ว โหมดนี้รองรับกังวัตตุกที่อยู่เบื้องหลังและวัตตุกที่เคลื่อนไหว เช่น ยานพาหนะ เรือ และผู้คน ความเร็วในการบันทึกสูงสุดคือ 12 เมตร/วินาที และความเร็วในการบันทึกต่ำสุดคือ 0.5 เมตร/วินาที ขับคันโยกการบันทึกชั้นที่สูง (Roll) เพื่อปรับเปลี่ยนความเร็ว ขับคันโยกการเดินหน้า/ก้อยหลัง (Pitch) เพื่อออกห่างหรือเข้าใกล้ลักษณะ (Roll) ขับคันโยกการบันทึกชั้นล่าง (Throttle) เพื่อบันทึกชั้นหน้าหรือต่ำลง และขับคันโยกการหัน (Pan) เพื่อปรับกรอบภาพ

โดยรับด้วยตนเองสิ่งก่อสร้างในโหมดนี้ได้โดยไม่คำนึงถึงการตั้งค่าใน DJI Fly เมื่อระบบจับภาพวัตตุกกำลังงานปกติ

ActiveTrack 5.0

ActiveTrack 5.0 แบ่งออกเป็น Trace และ Parallel ซึ่งรองรับการติดตามวัตตุกที่อยู่เบื้องหลังและเคลื่อนที่ เช่น ยานพาหนะ เรือ และผู้คน ในโหมด Sport, Normal และ Cine ความเร็วในการบันทึกสูงสุดคือ 12 เมตร/วินาที ขับคันโยกการบันทึกชั้นที่สูง (Roll) เพื่อปรับกรอบตัวตุ้ก ขับคันโยกการเดินหน้า/ก้อยหลัง (Pitch) เพื่อออกห่างหรือเข้าใกล้ลักษณะ (Throttle) เพื่อบันทึกชั้นหน้าหรือต่ำลง และขับคันโยกการหัน (Pan) เพื่อปรับกรอบภาพ

โดยรับด้วยตนเองสิ่งก่อสร้างใน ActiveTrack 5.0 โดยไม่คำนึงถึงการตั้งค่าใน DJI Fly

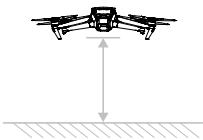
Trace: โดยรับด้วยตนเองวัตตุกในระย่างทางและระดับความสูงคงที่โดยกำหนดค่าเดินทางกีติกาทางของวัตตุก โดยรับด้วยตนเองวัตตุกโดยเด็กทีคากา ให้แก่ ด้านหน้า ด้านหลัง ด้านซ้าย ด้านขวา กดและด้านหน้าไปทางซ้าย กดและด้านหน้าไปทางขวา กดและด้านหลังไปทางซ้าย และกดและด้านหลังไปทางขวา กีติกาทางจะถูกตั้งเป็นค่าเริ่มต้นและการตั้งค่าเบื้องต้นจะใช้งานได้เฉพาะเมื่อวัตตุกทำสิ่งเคลื่อนที่ให้กีติกาทางที่ไม่เปลี่ยนแปลงเท่านั้น กีติกาทางของ การติดตามสามารถปรับได้ในระหว่างการติดตาม

Parallel: โดยรับด้วยตนเองวัตตุกที่มุ่งมั่นอย่างต่อเนื่องและอยู่ห่างจากทางด้านข้าง

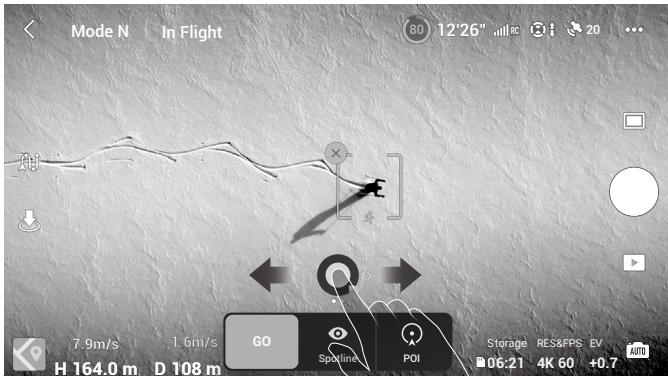
ใน ActiveTrack โดยจะรักษาระยะห่าง 4-20 ม. เมื่อติดตามผู้คนที่ระดับความสูง 2-20 ม. (ระย่างทางที่เหมาะสมคือ 5-10 ม. และระดับความสูงคือ 2-10 ม.) และระย่างทาง 6-100 ม. เมื่อติดตามยานพาหนะหรือเรือที่มีความสูง 6-100 ม. (ระย่างทางที่เหมาะสมคือ 20-50 ม. และระดับความสูงคือ 10-50 ม.) โดยจะบันทึกยังระย่างทางที่รองรับและช่วงระดับความสูงทางการระย่างทางและระดับความสูงอยู่นอกช่วงเมื่อ ActiveTrack เริ่มต้น บันโดยรับด้วยตนเองและระดับความสูงที่เหมาะสมที่สุดเพื่อประสิทธิภาพที่ดีที่สุด

ใช้ FocusTrack

1. ขึ้นลง



2. ลากกอกล่องรอบวัตถุในบุบมของกล้องหรือเปิดใช้งานการสแกนเวตถูกายให้ตัวการตั้งค่าการควบคุมใน DJI Fly และแตะวัตถุที่ต้องการเพื่อเปิดใช้งาน FocusTrack ใหม่เดิมล้อ Spotlight และที่ไอคอนเพื่อสับเปลี่ยนจาก Spotlight, ActiveTrack และ POI FocusTrack รองรับการซูม 3 เท่า อัตราส่วนการซูมจะถูกจำกัด หากบินhardtให้หยุดเก็บกราฟจะจดจำวัตถุได้ แตะ GO เพื่อเริ่ม FocusTrack



3. ใน Trace of ActiveTrack กีติกาทางการติดตามสามารถเปลี่ยนแปลงได้โดยใช้ล้อเลื่อนกำกับกีติกาทาง ล้อเลื่อนกำกับกีติกาทางจะถูกย่อให้เล็กที่สุด หากไม่มีการทำงานเป็นระยะเวลาบนหรือพื้นที่อื่น ๆ ของหน้าจอถูกยก除 สามารถเลือก Trace หรือ Parallel เมื่อล้อเลื่อนกำกับกีติกาทางแล้ว การติดตามจะถูกปรับไปเมื่อหนันเดินเมื่อเลือก Trace อีกครั้ง



4. แตะปุ่ม ชัตเตอร์/บันทึก เพื่อถ่ายภาพหรือเริ่มบันทึกวิดีโอ ถ้าล็อปท์ถ่ายมาแล้วในโหมด Playback

อุปกรณ์ FocusTrack

แตะ Stop (หยุด) ใน DJI Fly หรือกดปุ่ม Flight Pause (หยุดบินชั่วคราว) บนรีโมทคอนโทรลเพื่อออกจากการ FocusTrack



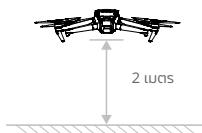
- ห้ามใช้ FocusTrack ในพื้นที่มีคนและสัตว์วิ่งหรือyanพาหนะเคลื่อนไหว
- ห้ามใช้ FocusTrack ในพื้นที่มีเสียงของเครื่อง ๑ (เช่น กังไน้เมืองหรือสายไฟฟ้า) หรือวัตถุโปรดังแสง (เช่น บ้านหรือแก้ว)
- ควบคุมโดรนด้วยตนเอง กดปุ่ม Flight Pause (หยุดบินชั่วคราว) หรือแตะ Stop (หยุด) ใน DJI Fly เมื่อเกิดเหตุฉุกเฉิน
- โปรดระมัดระวังเป็นพิเศษเมื่อใช้ FocusTrack ในสถานการณ์ดังต่อไปนี้:
 - a. วัตถุที่ติดตามไม่ได้เคลื่อนที่อยู่บนระนาบเดียวกัน
 - b. วัตถุที่ติดตามของยูบลูปร่างทันกับขนาดที่กำลังเคลื่อนที่
 - c. วัตถุที่ติดตามของยูบลูหายไปช่วงเวลาหนึ่ง
 - d. วัตถุที่ติดตามของยูบลูเคลื่อนที่บนพื้นผิวที่เป็นพื้นผิว
 - e. วัตถุที่ติดตามของยูบลูสีเดียวกับหลังคาสقفและสภาพแวดล้อม
 - f. สภาพแสงน้อยมาก (<300 lx) หรือสว่างมาก (>10,000 lx)
- โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณกำลังตามกกฎหมายและข้อกำหนดด้านความเป็นส่วนตัวของพื้นที่นั้น ๆ เมื่อใช้งาน FocusTrack
- ข้อแนะน้ำใจติดตามเฉพาะยานยนต์ เรือ และผู้คน (แต่ไม่ใช่เด็ก ๆ) บันทุยความระมัดระวังเมื่อติดตามวัตถุอื่น ๆ
- สำหรับวัตถุเคลื่อนที่ที่รองลงรับ ยานพาหนะหมายถึงรถยนต์และเรืออย่างใดก็ได้ที่เคลื่อนที่บนถนน
- อย่าติดตามรถยกตัวหรือเรือรุ่นควบคุมระยะไกล
- วัตถุที่ติดตามของยูบลูอาจสับสนไปกับวัตถุอื่นๆ ไม่สามารถติดตามได้ดังใจ เมื่อพบกับผ่านเข้าไปใกล้กัน
- FocusTrack ถูกปิดใช้งานเมื่อใช้ฟลิตเตอร์ ND หรือเมื่อบันทึกวิดีโอความละเอียด 5.1K ขึ้นไป หรือ 120fps ขึ้นไป
- ActiveTrack ไม่พร้อมใช้งานเมื่อแสงสว่างน้อยไปเพียงพอและระบบจับภาพวัตถุไม่พร้อมใช้งาน POI สำหรับวัตถุที่มีไฟฟ้าสถิตและ Spotlight ยังคงใช้ได้ แต่ไม่มีการตรวจสอบจับสิ่งกีดขวาง
- FocusTrack ไม่พร้อมใช้งานเมื่อได้รับอุปกรณ์พื้นดิน
- FocusTrack อาจทำงานไม่ถูกต้องเมื่อได้รับบันทึกลักษณะจำกัดการบันทึกใน GEO Zone
- FocusTrack ไม่สามารถใช้ได้เมื่อใช้กับ DJI Goggle

MasterShots

MasterShots ช่วยให้วัตถุอยู่ต่ำลงคล่องตัวและพร้อมบินไปที่สิ่งการควบคุมที่คิดถูกต้อง ๆ ตามลำดับเพื่อสร้างวิดีโอภาพ延时 สำนักฯ

การใช้งาน MasterShots

1. ขึ้นบินและบินอยู่กับท่ออย่างน้อย 2 เมตร เห็นอันดับดิน



- ใน DJI Fly และโหมดไฟล์ภาพ เพื่อเลือก MasterShots และกำกับตามคำแนะนำ ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณเข้าใจว่าจะใช้งานไฟล์ภาพอย่างไร และไม่มีเส้นกีดขวางໃบพื้นที่รอบข้าง
- เลือกวัตถุเป้าหมายในบุนมองกล้อง โดยแตะวงกลมที่วิตถุหรือวัตถุที่ต้องการ แตะ Startเพื่อเริ่มการบันทึก โดรบบันเกลี้ยงไปซึ่งจุดที่ระบุไว้ เมื่อกำกับเสร็จเรียบร้อย



- แตะ ▶ เพื่อใช้งานวิดีโอ

การออกจากรูปแบบ MasterShots

กดปุ่ม Flight Pause (หยุดบันทึกคราว) หนึ่งครั้ง หรือแตะ ✕ ที่ DJI Fly เพื่อออกจากโหมด MasterShots โดรบบันเกลี้ยงคืนไป

- ⚠️** • ใช้ MasterShots ในบริเวณที่ไม่มีอาคารหรือสิ่งกีดขวางอื่นใด ตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่มีบันได สะพาน หรือสิ่งกีดขวางอื่นใดในเส้นทางบันทึก แสงสว่างเพียงพอและสภาพแวดล้อมเหมาะสมสำหรับระบบสังเกตบันทึก โดรบบันเกลี้ยงและบันเกลี้ยงที่หากตกร่วงจะบันทึกภาพ
- หมุนสั่งเกตเวย์ตุรอบ ๆ โดรบ และใช้ไมโครโฟนโดยไม่เสียเสียงไปให้โดรบเข้าไปบันทึก
- ห้ามใช้ MasterShots ในสถานการณ์ดังต่อไปนี้
 - เมื่อวิตถุที่ต้องการอยู่ในช่วงเวลาหนึ่ง หรือคุณมองไม่เห็นวิตถุ
 - เมื่อวิตถุมีสีหรือลวดลายใกล้เคียงกับสภาพแวดล้อม
 - เมื่อวิตถุซ่อนอยู่ในสภาพแวดล้อม
 - เมื่อวิตถุเคลื่อนที่เร็ว
 - สภาพแสงน้อยมาก (<300 lux) หรือสว่างมาก (>10,000 lux)
- ห้ามใช้ MasterShots ในบริเวณใกล้กับบ้านอาคาร หรือบริเวณที่สัญญาณ GNSS อ่อน ไม่เช่นบันทึกเส้นทาง การบันทึกไม่ได้ถูกต้อง
- โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณปฏิบัติตามกฎหมายและข้อกำหนดด้านความเป็นส่วนตัวของพื้นที่บันทึก ไม่ใช้งาน MasterShots

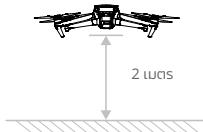
QuickShots (ถ่ายด่วน)

โหมดถ่ายภาพของ QuickShots ได้แก่ Dronie, Rocket, Circle, Helix, Boomerang และ Asteroid การบันทึกวิดีโอของ Mavic 3 Classic ขึ้นอยู่กับโหมดถ่ายภาพที่เลือกไว้และจะเป็นการบันทึกวิดีโอสั้นโดยอัตโนมัติ วิดีโอลามาร์ครับชม ตัดต่อ หรือแชร์ไปที่โซเชียลมีเดียได้ จากการเปิดชนช่องบันทึก

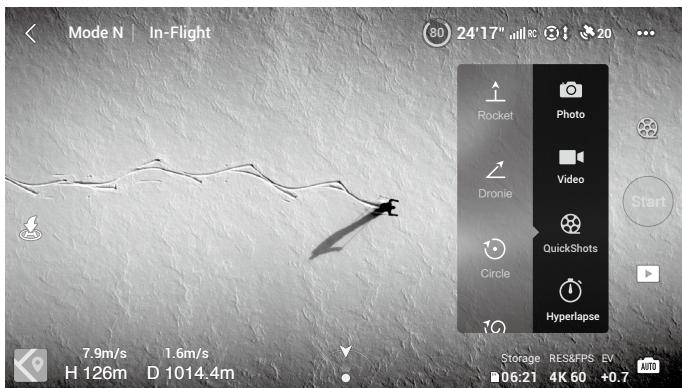
- ↗ Dronie (បិបឱ្តេងហ្មាល់និងកូយអលេង): ទូរបិបកញ្ចប់អលេងនិងបិបឱ្តេង ដើម្បីកែកតាមរយៈការបិបឱ្តេងនិងកូយអលេង។
- ↑ Rocket (បិបទងស្តីវាកាស): ទូរបិបឱ្តេងនិងកូយកោតុងអង់គ្លេសជាការបិបឱ្តេង។
- ◎ Circle (បិបឱ្តេង): ទូរបិបឱ្តេងនិងកូយកោតុងអង់គ្លេសជាការបិបឱ្តេង។
- ◎ Helix (បិបឱ្តេងបិបឱ្តេងកេសីវ): ទូរបិបឱ្តេងនិងបិបឱ្តេងបិបឱ្តេងកេសីវ។
- ◎ Boomerang (បុុមបេវរទេរង): ទូរបិបឱ្តេងនិងកូយកោតុងអង់គ្លេសជាការបិបឱ្តេងកេសីវ។ ដើម្បីបិបឱ្តេងនិងកូយកោតុងអង់គ្លេសជាការបិបឱ្តេងកេសីវ ត្រូវបានរាយការការពារការបិបឱ្តេងកេសីវ។ ការបិបឱ្តេងកេសីវត្រូវបានរាយការការពារការបិបឱ្តេងកេសីវ។ ការបិបឱ្តេងកេសីវត្រូវបានរាយការការពារការបិបឱ្តេងកេសីវ។ ការបិបឱ្តេងកេសីវត្រូវបានរាយការការពារការបិបឱ្តេងកេសីវ។
- ◎ Asteroid (ឈោះតាមរយៈកំណែ): ទូរបិបឱ្តេងនិងកូយកោតុងអង់គ្លេសជាការបិបឱ្តេងកេសីវ។ ការបិបឱ្តេងកេសីវត្រូវបានរាយការការពារការបិបឱ្តេងកេសីវ។ ការបិបឱ្តេងកេសីវត្រូវបានរាយការការពារការបិបឱ្តេងកេសីវ។ ការបិបឱ្តេងកេសីវត្រូវបានរាយការការពារការបិបឱ្តេងកេសីវ។

ការឱ្យចាំង QuickShots

1. បិបឱ្តេងនិងកូយកោតុងអង់គ្លេស 2 ម៉ែត្រ ហើយដាក់បិបឱ្តេងនិងកូយកោតុងអង់គ្លេស។



2. នៃ DJI Fly ពន្លាឯកូនហើយការពារ ដើម្បីធ្វើការ QuickShots និងការបិបឱ្តេង។ ត្រូវសរសៃរួចរាល់ថាអ្នកបានកើតឡើងខ្លួនដោយបានរាយការការពារការបិបឱ្តេង។
3. ឡើកវត្ថុបានមានការបិបឱ្តេងនិងកូយកោតុងអង់គ្លេស និងការបិបឱ្តេង។ ឡើកវត្ថុបានការបិបឱ្តេងនិងកូយកោតុងអង់គ្លេស និងការបិបឱ្តេង។ ឡើកវត្ថុបានការបិបឱ្តេងនិងកូយកោតុងអង់គ្លេស និងការបិបឱ្តេង។



4. ពន្លាឯ [] ដើម្បីឱ្យចាំងបានវិញ។

อุปกรณ์ใหม่ QuickShots

กดปุ่ม Flight Pause (หยุดบันชั่วคราว) หรือครั้ง หรือแตะ บน DJI Fly เพื่อออกจากโหมด QuickShots โดยจะบันอยู่กับที่

- ⚠️** • ใช้ QuickShots ในบริเวณที่ไม่มีอาคารหรือสิ่งก่อสร้างอื่นใด ตรวจลองให้แน่ใจว่าไม่มีบุคคล สัตว์ หรือสิ่งก่อสร้างอื่นใดในเส้นทางบิน โดยเฉพาะบริเวณบันอยู่กับที่ ถ้ามีการตรวจสอบพบว่ามีสิ่งก่อสร้าง
- หมุนสั่งเกตเวย์ต่อกัน โดรน และใช้รีโมทคอนโทรลเพื่อหลีกเลี่ยงไปให้โดรนเข้าไปชน
- ห้ามใช้ QuickShots ในสถานการณ์ดังต่อไปนี้:
 - a. เมื่อวัดอุณหภูมิก่อสร้างในช่วงเวลาหนึ่ง หรือคุณมองไม่เห็นวัดอุณหภูมิของไม่เห็น
 - b. เมื่อวัดอุณหภูมิจากจุดเดิม 50 เมตร
 - c. เมื่อวัดอุณหภูมิหลังจากตั้งค่าคงที่สภาพแวดล้อม
 - d. เมื่อวัดอุณหภูมิบนวิภาวดี
 - e. เมื่อวัดอุณหภูมิคลื่นไฟฟ้า
 - f. สภาพแสงน้อยมาก (<300 lux) หรือสว่างมาก (>10,000 lux)
- ห้ามใช้ QuickShots ในบริเวณใกล้กับตัวอาคาร หรือบริเวณที่สัญญาณ GNSS อ่อน ไม่ เช่นบันเส้นเส้นทางการบินและเส้นทาง
- โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณกำลังทำงานกกฎหมายและข้อกำหนดด้านความเป็นส่วนตัวในห้องสีน้ำเมื่อใช้งาน QuickShots

Hyperlapse (ถ่ายภาพแบบ Timelapse และเคลื่อนไหวกล้องไปด้วย)

ให้กดถ่ายภาพ Hyperlapse รวมถึง Free, Circle, Course Lock และ Waypoint



Free (อิสระ)

โดยจะถ่ายภาพโดยไม่มีติดและถ่ายวิดีโอแบบ Timelapse แม้โดยจะอยู่บนพื้นดิน ให้กด Free ก็ใช้งานได้ หลังจากขึ้นบินแล้ว ให้ควบคุมการเคลื่อนที่และบุบกับบล็อกของโดรนโดยใช้รีโมทคอนโทรล ทำงานบันตอนด้านล่างเพื่อใช้โหมด Free:

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

Circle (บันวน)

เครื่องจะถ่ายภาพโดยอัตโนมัติบนรอบวัตถุที่เลือกเพื่อสร้างวิดีโอแบบ Timelapse ตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อใช้ใหม่ Circle:

1. ตั้งระบบเวลา ความยาวของวิดีโอและความเร็วสูงสุด ในโหมด Circle สามารถเลือกการเคลื่อนที่ในทิศทางตามเข็มนาฬิกาหรือกวนเป็นนาฬิกาได้ หน้าจอจะแสดงจั่วนภาพที่จะถ่ายและระบบเวลาที่ใช้ในการถ่าย
2. เลือกวัตถุบนหน้าจอ ใช้คันโยกการหันและปุ่มควบปรับคิมบล้อฟเพื่อปรับกรอบภาพ
3. แตะปุ่ม ชัตเตอร์/บันทึก เพื่อเริ่ม

Course Lock

Course Lock ใช้งานได้สองวิธี วิธีแรก ก็คือการของโドรนจะกำหนดไว้ และไดร์บงจะบินรอบวัตถุที่เลือก กำหนดขั้นตอนด้านล่างเพื่อใช้ Course Lock:

1. ตั้งระบบเวลา ความยาวของวิดีโอและความเร็วสูงสุด หน้าจอจะแสดงจั่วนภาพที่จะถ่ายและระบบเวลาที่ใช้ในการถ่าย
2. ตั้งเส้นทางการบิน
3. ถ้ากำไรได้ เลือกวัตถุ ใช้ปุ่มปรับคิมบล้อฟและคันโยกการหันเพื่อปรับกรอบภาพ
4. แตะปุ่ม ชัตเตอร์/บันทึก เพื่อเริ่ม

Waypoints

โドรนจะถ่ายภาพเป้าหมายสองถิ่นห้าเป้าหมายในเส้นทางการบินโดยอัตโนมัติและถ่ายวิดีโอแบบ Timelapse โドรนสามารถบินได้ตามลำดับ จากเป้าหมาย 1 - 5 หรือ 5 - 1 โドรนจะไม่ต่อสนองต่อการบัญชาทุกครบทุกบุคคลของรีโมท ควบคุมโดยระบบของ Hyperlapse ที่ทำการบันทึกตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อใช้ Waypoints

1. ตั้งเป้าหมายที่ต้องการ
2. ตั้งระบบเวลา ความยาวของวิดีโอและความเร็วสูงสุด หน้าจอจะแสดงจั่วนภาพที่จะถ่ายและระบบเวลาที่ใช้ในการถ่าย
3. แตะปุ่มชัตเตอร์เพื่อเริ่ม

โドรนจะถ่ายวิดีโอแบบ Timelapse โดยอัตโนมัติและจะรับชมได้ในการเล่นวิดีโอข้อนหลัง ผู้ใช้สามารถเลือก Output Quality และ Photo Type ในหน้า System Settings-Camera ใน DJI Fly Mavic 3 Classic รองรับฟังก์ชันการจัดวางองค์ประกอบอย่างรวดเร็วของ Hyperlapse เลือก "Preview (ดูตัวอย่าง)" ในคุณภาพเจ้าตุ่น Mavic 3 Classic ไม่ป้องกันภาพสั่นไหวและไม่ปรับความสว่างให้เรียบร้อย เป็นต้น แต่จะถ่ายเพียงแค่สิ่งที่ต้องการ ย่างไฟฟลีฟลีตชิปมาเก็บบันทึกซึ่งมีประสิทธิภาพมากกว่า 4K 40 เฟรมต่อวินาที สำหรับคุณภาพสูงได้ในภายหลัง

- ⚠️**
- เพื่อปรับแต่งภาพอย่างสมบูรณ์ แนะนำให้ใช้ Hyperlapse ที่ระดับความสูงมากกว่า 50 เมตรและตั้งค่าอย่างน้อยองศาที่ระหว่างเวลาที่ต้องบันทึกและการถ่ายและตั้งแต่ครึ่ง
 - แนะนำให้เลือกวัตถุที่ไม่เคลื่อนที่ (เช่น ตึกสูง ภูเขา) ที่อยู่ในระยะปลดล็อกจากโอดร์บ (ไกลกว่า 15 เมตร) อย่างไรก็ได้ ไม่ควรเลือกวัตถุที่อยู่ใกล้โอดร์บเกินไป
 - เมื่อแสงสว่างเพียงพอและสภาพแวดล้อมเหมือนส่วนต่อไปของ Hyperlapse หากแสงสว่างไม่เพียงพอหรือสภาพแวดล้อมไม่เหมือนส่วนต่อไปของ Hyperlapse โอดร์บจะยังคงถ่ายภาพต่อไปโดยไม่หลีกหลีกสิ่งกีดขวางบันทึกวิดีโอบันทึก
 - โอดร์บจะถ่ายวิดีโอ กึ่งต่อเมื่อเมื่อถ่ายภาพได้อย่างน้อย 25 ภาพ ซึ่งเป็นจั่วนที่ต้องใช้เพื่อสร้างวิดีโอความยาวหนึ่งวินาที ไฟล์วิดีโอดังกล่าวถูกสร้างขึ้นเมื่อได้รับคำสั่งผู้ใช้จากรีโมทคอนโทรล หรือเมื่อการอุ่นเครื่องจากไฟบันทึกโดยไม่คาดคิด เช่น เมื่อกลับบ้านเมื่อออกจากแบตเตอรี่ต่ำ (Low Battery RTH)

Waypoint Flight (การบินแบบใช้จุดนำทาง)

Waypoint Flight ช่วยให้โดรนสามารถค้นถ่ายภาพในระหว่างการบินตามเส้นทางของเกี่ยวบันทึกสร้างขึ้นโดยจุดนำทาง ก็ กำหนดไว้ล่วงหน้า Points of Interest (POI) สามารถเชื่อมโยงกับจุดนำทางต่างๆ ได้ โดรนจะบุ่งหน้าไปยัง POI ในระหว่างการบิน คุณสามารถบันทึกและทำซ้ำเส้นทางของการบินแบบใช้จุดนำทางได้

การใช้ Waypoint Flight

1. เปิดใช้งาน Waypoint Flight

แตะไอคอน Waypoint Flight ที่ด้านซ้ายของบูมของกล้องใน DJI Fly เพื่อเปิดใช้งาน Waypoint Flight



2. การตั้งค่าจุดนำทาง

ปักหมุดจุดนำทาง

สามารถปักหมุดจุดนำทางต่างๆ ผ่านแพนท์ที่อยู่บนหน้าจอ

สามารถปักหมุดจุดนำทางผ่านรีโมทคอนโทรล แพนการทำงาน และแพนท์หลังจากโดรนบันทึก จำเป็นต้องใช้ GNSS

- การใช้งานรีโมทคอนโทรล: กดปุ่ม Fn (RC-N1) หรือปุ่ม C1 (DJI RC/DJI RC Pro) หนึ่งครั้งเพื่อปักหมุดจุดนำทาง
- การใช้แพนการทำงาน: แตะ + บนแพนการทำงานเพื่อปักหมุดจุดนำทาง
- การใช้แพนท์: เข้าสู่แพนท์และแตะบนแพนท์เพื่อปักหมุดจุดนำทาง ระดับความสูงเริ่มต้นของจุดนำทางในแพนท์ จะตั้งไว้ที่ 50 เมตร

กดจุดนำทางค้างไว้เพื่อย้ายตำแหน่งจุดนำทางในแพนท์

- ดู:
- เมื่อตั้งค่าจุดนำทาง ขอแนะนำให้บันทึกยังตำแหน่งนั้น ๆ เพื่อให้ได้ผลลัพธ์การถ่ายภาพที่แม่นยำและราบรื่นยิ่ง สำหรับการบินที่ทำการบินแบบ Waypoint Flight
 - จะมีการบันทึกตำแหน่ง GNSS ໃนแบบบันทึกของโดรน ระดับความสูงจากจุดบันทึก ทิศทางที่โดรนบุ่งหน้าบันทึก ความยาวไฟล์ และการอ้างอิงของกิมบอล หากมีการปักหมุดจุดนำทางผ่านรีโมทคอนโทรลและแพนการทำงาน
 - เชื่อมต่อรีโมทคอนโทรลเข้ากับอินเทอร์เน็ตและดาวน์โหลดแพนท์ที่อ่อนใช้แพนท์เพื่อปักหมุดจุดนำทาง เมื่อปักหมุดจุดนำทางผ่านแพนท์ จะสามารถบันทึกได้เพียง GNSS ในแบบบันทึกของโดรน

- ⚠️** • เส้นทางบินจะหัวทางจุดนำทางต่าง ๆ จะเป็นเส้นโปรดัง และความสูงของโดรนอาจลดลงในระหว่างเส้นทางบิน ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้เสียบสีก์กัดช่วงด้านล่างเมื่อกำหนดจุดนำทาง

การตั้งค่า

แตะหน้ายเลนส์จุดนำทางสำหรับการตั้งค่า เช่น การทำงานของกล้อง ระดับความสูง ความเร็ว กิจกรรมที่โดรนบุ่ง หน้าบินไป การอธิบายของกิมบลล์ การซูม และเวลาในการบันทึกวิดีโอ



การทํางานของกล้อง	เลือกระหว่าง Non (ไม่ต้องทําอะไร), Take Photo (ถ่ายภาพ) และ Start or Stop Recording (เริ่มหรือหยุดบันทึกวิดีโอ)
ระดับความสูง	ตั้งค่าระดับความสูงจากหน้าบิน ตรวจสอบให้แน่ใจว่าทำการบันทึกที่ระดับความสูงเดียวกันเพื่อให้ได้ประสิทธิภาพที่ดีที่สุดเมื่อบัน Waypoint Flight ซึ่ง
ความเร็ว	สามารถตั้งค่าความเร็วในการบันทึก Global Speed หรือ Custom เมื่อเลือก Global Speed (ความเร็วต่ำของการบันทึก) โดยจะบันทึกด้วยความเร็วเท่ากันตลอดเส้นทางการบันทึก หรือเลือก Custom (กำหนดเอง) โดยจะบันทึกด้วยความเร็วที่ตั้งไว้ ต่อไปนี้คือความเร็วที่ตั้งไว้ล่วงหน้า เมื่อได้รับอัญเชิญลงจุดบิน
กิจกรรมที่โดรนบุ่งหน้าบินไป	เลือกระหว่าง Follow Course (ตามเส้นทาง), POI (จุดสนใจ), Custom (กำหนดเอง) และ Manual (แบบวอล) Custom (กำหนดเอง): ลากແຄບเพื่อปรับกิจกรรมที่โดรนบุ่งหน้าบินไป คุณสามารถกดตัวอักษร กิจกรรมที่โดรนบุ่งหน้าบินไปได้ในมุมมองแพนท์ Manual (แบบวอล) ผู้ใช้สามารถปรับกิจกรรมที่โดรนบุ่งหน้าบินไปได้โดยใช้ปุ่มบนจอมือถือ
Gimbal Tilt (การอธิบายของกิมบลล์)	เลือกระหว่าง POI (จุดสนใจ), Custom (กำหนดเอง) และ Manual (แบบวอล) จุดสนใจ: แตะหน้ายเลนส์ของ POI เพื่อซักกล้องไปยัง POI บันทึก 1 Custom (กำหนดเอง): ลากແຄບเพื่อปรับการอธิบายของกิมบลล์ Manual (แบบวอล) ผู้ใช้สามารถปรับการอธิบายของกิมบลล์ได้ในระหว่างที่ทำการบันทึก Waypoint Flight

ชูม	เลือกระหว่าง Auto (อัตโนมัติ), Digital Zoom (ชูมดิจิทัล) และ Manual (แมนวล) Auto (อัตโนมัติ): โถรจะปรับอัตราการชูมนีอัตโนมัติระหว่างจุดนำทางสองจุด Digital (ดิจิทัล): ลากแถบเพื่อปรับอัตราการชูม Manual (แมนวล) ผู้ใช้สามารถปรับอัตราการชูมได้ในระหว่างที่ทำการบินแบบ Waypoint Flight
Hovering Time (เวลาในการบินอยู่กับที่)	ตั้งค่าระยะเวลาที่โถรบินอยู่กับที่ของจุดนำทางเป็นจุบัน

จะสามารถใช้การตั้งค่ากังห,,,,,,,,,, (ยกเว้นการทำงานของกล้อง) กับจุดนำทางทุกจุดหลังจากเลือก Apply to All (นำไปใช้กับทั้งหมด) แต่ไม่ครอบคลุมเพื่อลบจุดนำทาง

3. การตั้งค่า POI

แต่ POI ในแผนการนำทางเพื่อสับเปลี่ยนไปที่การตั้งค่า POI ใช้วิธีการเดียวกันเพื่อปักหมุด POI ตามแบบที่ใช้กับจุดนำทาง
แต่หมายเหตุ POI เพื่อตั้งค่าตัวควบคุมของ POI สามารถเชื่อม POI เข้ากับจุดนำทางได้ สามารถเชื่อมจุดนำทางหลายจุดเข้ากับ POI เดียวกันได้ กล่องจะซึ่งเป็น POI ระหว่างที่ทำการบินแบบ Waypoint Flight

4. วางแผน Waypoint Flight

แต่ ๐๐๐ เพื่อวางแผน Waypoint Flight แต่ Next (ถัดไป) เพื่อปรับ Global Speed (ความเร็วต่ออัตราบิน), สักขีวนะการนำทางของ End of Flight (สิ้นสุดเที่ยวบิน), On Signal Lost (สัญญาณขาดหาย) และ Start Point (จุดเริ่มต้น) การตั้งค่าเบื้องต้นในการตั้งค่าให้กับจุดนำทางกังห,,,,,,,,,,

5. ทำการบินแบบ Waypoint Flight

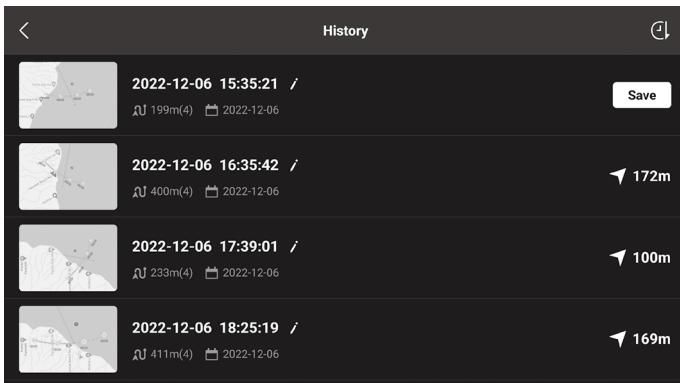
- ⚠ • ตรวจสอบการตั้งค่า Obstacle Avoidance (การหลบหลีกสิ่งกีดขวาง) ในส่วน Safety (ความปลอดภัย) ของ DJI Fly ก่อนทำการบินแบบ Waypoint Flight เมื่อตั้งค่าเป็น Bypass หรือ Brake โถรจะเบรกและบันอยู่กับที่ หากตรวจสอบพบสิ่งกีดขวางระหว่างที่ทำการบินแบบ Waypoint Flight โถรไม่สามารถหลบหลีกสิ่งกีดขวาง หาก ปิดใช้งานระบบการหลบหลีกสิ่งกีดขวาง (Obstacle Avoidance) บันด้วยความระมัดระวัง
- สังเกตสภาพแวดล้อมและตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่มีสิ่งกีดขวางในเส้นทางก่อนที่จะทำการบินแบบ Waypoint Flight
 - รักษาแนวสายตา (VLOS) ให้นอนลงเห็นโถรต่อตลอดเวลา กดปุ่ม Flight Pause (หยุดบินชั่วคราว) ในกรณีฉุกเฉิน
- แต่ GO (ไป) เพื่ออัปโหลดการกิจกรรมบินโดยใช้จุดนำทาง แต่ปุ่ม ⏪ เพื่อยกเลิกกระบวนการอัปโหลดและกลับไปที่สถานะการแท็กจากการบินโดยใช้จุดนำทาง
- ระบบจะดำเนินการกิจกรรมบินโดยใช้จุดนำทางหลังจากการอัปโหลด และจะแสดงระยะเวลาการบิน จุดนำทาง และระยะทางในermen ของกล้อง การบันทึกคันโยกควบคุมจะเปลี่ยนความเร็วของการบินระหว่างที่ทำการบินแบบ Waypoint Flight
- แต่ ⏪ เพื่อยกเลิกทำการบินแบบ Waypoint Flight ชั่วคราวหลังจากที่ทำการกิจกรรมเสร็จแล้ว แต่ ✖ เพื่อยกเลิกการบินแบบ Waypoint Flight และกลับไปที่สถานะการแท็กจากการบินตามจุดนำทาง แต่ ➔ เพื่อกำทำการบินแบบ Waypoint Flight อีก



- เมื่อสัญญาณหายไปในระหว่างที่ทำการบิน โดรนจะดำเนินการตามที่กำหนดไว้ใน On Signal Lost
- เมื่อทำการบินแบบ Waypoint Flight เสร็จสิ้นแล้ว โดรนจะดำเนินการตามที่กำหนดไว้ใน End of Flight

6. ไลบรารี

เมื่อวางแผนการบินแบบ Waypoint Flight ภารกิจจะถูกสร้างขึ้นโดยอัตโนมัติและถูกบันทึกทุกนาที แต่ไอคอน รายการการดำเนินการเพื่อเข้าสู่ไลบรารีและบันทึกภารกิจด้วยตนเอง



- แตะไอคอนรายการเพื่อตรวจสอบภารกิจที่บันทึกไว้ และแตะเพื่อเปิดภารกิจ
- แตะไอคอนเพื่อแก้ไขชื่อของภารกิจ
- เลื่อนไปทางซ้ายเพื่อลบภารกิจ
- แตะไอคอนที่หมายเลขเพื่อเปลี่ยนลำดับของภารกิจ

⌚ : การกิจจะถูกบันทึกตามเวลา

📝 : การกิจจะถูกบันทึกตามระยะทางระหว่างจุดนำทางเริ่มต้นและตำแหน่งปัจจุบันของโดรนจากระยะทางสั้นที่สุด ไปถึงระยะทางไกลที่สุด

7. ออกจาก Waypoint Flight

แตะไอคอนเพื่อออกจาก Waypoint Flight แตะ Save and Exit (บันทึกและออก) เพื่อบันทึกภารกิจลงในไลบรารี และออก

ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ

ฟังก์ชันระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติช่วยให้ไดร์นสามารถล็อกอินพุตของคันบังคับในเบื้องต้นของรีโมทคอนโทรลเป็นอิสระ ต่างๆ เชื่อมต่อกับความเร็วที่สอดคล้องกับอินพุตของคันบังคับเบื้องต้นโดยไม่ใช้การเคลื่อนไหวของตัว แบบคันบังคับเดียว แต่ยังคงรับการเคลื่อนไหวของกล้องมากขึ้น เช่น การหมุนบินขึ้นโดยการเพิ่มน้ำหนักของคันบังคับ

การใช้ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ

1. ตั้งค่าปุ่มระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ

ไปที่ DJI Fly, เลือก System Settings (การตั้งค่าระบบ), Control (การควบคุม) จากนั้นตั้งค่าปุ่ม C1 หรือ C2 ของรีโมทคอนโทรล DJI RC หรือปุ่ม Fn ของรีโมทคอนโทรล RC-N1 เป็น Cruise Control (ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ)

2. เข้าสู่ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ

ดับคันบังคับไปในทิศทางใดก็ได้ และกดปุ่ม Cruise Control (ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ) พร้อมกับดับคันบังคับที่คันบังคับได้รับ โตรนจะบินด้วยความเร็วปัจจุบัน คุณสามารถปล่อยคันบังคับซึ่งจะกลับไปที่จุดศูนย์กลางโดยอัตโนมัติ ก่อนที่คันบังคับจะกลับไปที่จุดศูนย์กลาง ให้กดปุ่ม Cruise Control (ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ) อีกครั้ง และโตรนจะเรียกคืนความเร็วของ การบินตามอินพุตของคันบังคับ บันดับคันบังคับหลังจากที่กลับสู่จุดศูนย์กลางแล้ว และโตรนจะบินด้วยความเร็วที่เพิ่มขึ้นโดยอิงจากความเร็วที่อ่านได้ บนหน้าจอในกรณีนี้ ให้กดปุ่ม Cruise Control (ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ) อีกครั้ง และโตรนจะบินด้วยความเร็วที่เพิ่มขึ้น

3. ออกจากระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ

กดปุ่ม Cruise Control (ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ) โดยไม่ใช้อินพุตของคันบังคับ, ปุ่ม Flight Pause (หยุดบินชั่วคราว) ของรีโมทคอนโทรล หรือปิดใช้งานระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติเพื่้ออกจากระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ



- ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติเมื่อใช้งานในโหมด Normal, Cine และโหมด Sport หรือ APAS, Free Hyperlapse และ Spotlight
- ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติจะไม่สามารถเริ่มขึ้นได้หากไม่มีอินพุตของคันบังคับ
- ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติจะไม่สามารถเริ่มขึ้นได้หากจะออกโดยอัตโนมัติเมื่อยื่นในระดับที่ใกล้กับระดับความสูงสุดหรือระยะทางสูงสุด
- ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติจะไม่สามารถเริ่มขึ้นได้หากจะออกโดยอัตโนมัติเมื่อโตรนตัดการเชื่อมต่อคันบังคับของรีโมทคอนโทรลหรือ DJI Fly
- ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติจะไม่สามารถเริ่มขึ้นได้หากจะออกโดยอัตโนมัติเมื่อโตรนตราชพบลังก์ กีดขวางและจะลอยอยู่คันบังคับ
- ในระหว่าง RTTH หรือการลงจอดอัตโนมัติ โตรนจะไม่สามารถเข้าสู่ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ หรือจะออกจากระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติโดยอัตโนมัติ
- โตรนจะออกจากระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติโดยอัตโนมัติเมื่อเปลี่ยนโหมดการบิน
- การหลบหลีกสิ่งกีดขวางในระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติจะเป็นไปตามโหมดการบินปัจจุบัน บันดับความเร็วบันทึกไว้

Advanced Pilot Assistance Systems 5.0 (APAS 5.0)

คุณสมบัติ Advanced Pilot Assistance Systems 5.0 (APAS 5.0) มีให้ใช้งานในโหมด Normal และ Cine เมื่อเปิดใช้งาน APAS โดยจะต้องรับคำสั่งของผู้ใช้และวางแผนเส้นทางบินตามการควบคุมคันโยกและสภาพแวดล้อมของการบิน APAS กำ/help>การหลบหลีกสิ่งกีดขวางทำได้ง่ายขึ้น ถ่ายคลิปได้ราบรื่นขึ้น และมอบประสบการณ์การบินที่ดียิ่งขึ้น

ข้อดีคือ易于ใช้งานสำหรับผู้ใช้ที่ไม่เคยใช้โดรนมาก่อน ไม่ต้องตั้งค่าใดๆ ก็สามารถบินได้โดยอัตโนมัติ ลดความซับซ้อนของผู้ใช้ ลดความเสี่ยงในการเกิดอุบัติเหตุ

เมื่อเปิดใช้งาน APAS สามารถหลบหลีกสิ่งกีดขวางได้โดยการกดปุ่ม Flight Pause (หยุดบินชั่วคราว) บนรีโมทคอนโทรล หรือแตะบนหน้าจอของ DJI Fly โดยจะบินอยู่กับที่สำหรับกัก避障และรอคำสั่งของผู้บินต่อไป

ในการเปิดใช้งาน APAS ให้เปิด DJI Fly และเข้าไปที่ System Settings, Safety และเปิดใช้งาน APAS โดยเลือก Bypass (อ่อนโยน)

เลือกโหมด Normal หรือ Nifty เมื่อใช้ Bypass (อ่อนโยน) ในโหมด Nifty โดยจะสามารถบินได้เร็วขึ้น ราบรื่นขึ้น และเข้าใจกลไกสิ่งกีดขวางมากขึ้นเพื่อให้ได้ดีที่สุด แต่เมื่อต้องบินในขณะที่มีสิ่งกีดขวาง ไม่สามารถหลบหลีกได้

Nifty ไม่สามารถทำงานตามปกติในสถานการณ์ต่อไปนี้:

- เมื่อกิจกรรมของโดรนเปลี่ยนแปลงอย่างรวดเร็วขณะบินให้กลับสิ่งกีดขวางโดยที่ใช้ Bypass อ่อนโยน
- เมื่อบินผ่านสิ่งกีดขวางที่มีลักษณะแคบ เช่น ร่มใบหรือผู้ที่เดินอยู่ด้วยความเร็วสูง
- เมื่อบินใกล้สิ่งกีดขวางที่เล็กเกินกว่าจะตรวจจับได้
- ขณะบินพร้อมด้วยผู้ครอบครอง

การสแกนพื้นดินก่อนลงจอด

การสแกนพื้นดินก่อนลงจอดจะเปิดให้ใช้งานหากตั้งค่าการหลบหลีกสิ่งกีดขวาง (Obstacle Avoidance) เป็น Bypass หรือ Brake และผู้ใช้ตั้งค่าโหมดบินอยู่กับที่เมื่อโดรนจะลงจอดบนจุดที่เหมาะสม

- ในช่วงการสแกนพื้นดินก่อนลงจอด โดยจะตรวจสอบอัตราโน้มเหลวและลงจอดบนจุดที่เหมาะสม
- หากพื้นดินถูกตัดลึกกว่าไม่เหมาะสมสำหรับการลงจอด โดยจะบินอยู่กับที่เมื่อโดรนลงจอดลงต่ำกว่า 0.8 เมตร ดึงคันบังคับกล้องหันมาในทิศทางที่ต้องการหลบหลีก



- ต้องสบให้แน่ใจว่าคุณใช้ APAS เมื่อระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางใช้งานได้ โปรดตรวจสอบว่าไฟเบรก สตอร์ วัตถุที่มีพื้นผิวเล็ก (เช่น ตึ้งไม้) หรือวัตถุที่ร้อนแรง เช่น ไฟฟ้า ไม่สามารถหลบหลีกได้
- ต้องสบให้แน่ใจว่าคุณใช้ APAS เมื่อระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางด้านล่างชั้นงานได้ หรือเมื่อสัญญาณ GNSS แรง APAS อาจทำงานได้ไม่ถูกต้อง เมื่อโดรนบินเหนือที่พื้นที่ที่ไม่มีสัญญาณ GNSS
- ขอให้ระมัดระวังเมื่อเปิดใช้งานในสภาพแวดล้อมที่มีแสงอาทิตย์ ($<300 \text{ lux}$) หรือสว่างมาก ($>10,000 \text{ lux}$)
- เมื่อสั่งเกต DJI Fly และต้องการหลบหลีก APAS ทำงานเป็นปกติ
- APAAS อาจทำงานไม่ถูกต้องเมื่อโดรนบินใกล้ชิดจำกัดการบินหรือใน GEO Zone

ระบบช่วยการมองเห็น

บุบบองระบบช่วยการมองเห็นที่ขึ้นเคสื่อนโดยระบบการมองเห็นในแบบบันจะเปลี่ยนเก็ตคากางความเร็วในการบันจะแบบ (ไปข้างหน้า ข้างหลัง ซ้าย และขวา) เพื่อช่วยให้ผู้ใช้เข้าใจทางและสังเกตสิ่งกีดขวางในระหว่างการเดินทางได้ปั๊บของฟ้าจำลองไปทางซ้าย บัดบวนบนแผนที่บนนาดเล็ก หรือแตะไอคอนที่บุบบองของขับฟ้าจำลองเพื่อสับปีบบุบบองระบบช่วยการมองเห็น

- ⚠️** • เมื่อใช้ระบบช่วยการมองเห็น คุณภาพของการส่องวิดีโออาจลดลงเนื่องจากชัดจำคัดแบบเดิมของ การส่องห้องบุบบอง ประสิทธิภาพของโทรศัพท์มือถือ หรือความละเอียดของกล้องส่องห้องบันจะของหัวหน้าบันบันรโนก คอมโกรอล
- เป็นเรื่องปกติที่จะพัฒนาไปตามบุบบองระบบช่วยการมองเห็น
- ควรใช้ระบบช่วยการมองเห็นสำหรับการขับล้อต่อไป ทั้งนี้ จะไม่สามารถแสดงผลบันจะและวัตถุบนนาดเล็ก เช่น กีดไป สายไฟ และสายว่าไห้ด้วยล้อต่อไป
- ระบบช่วยการมองเห็นจะไม่สามารถใช้งานได้เมื่อได้บันบันหัวหรือเมื่อสัญญาณการส่องวิดีโอบันบันอ่อน



ความเร็วแบบบันจะของโดรน	กีดคากางของเส้นจะระบุกถึงคากางบันจะบันจะของโดรน และความยาวของเส้นจะระบุกถึงความเร็วในแบบบันจะของโดรน
กีดคากางบุบบองของระบบช่วยการมองเห็น	ระบุกถึงคากางของบุบบองระบบช่วยการมองเห็น แต่ค้างไว้เพื่อสืบกีดคากาง
สับปีบเป็นแพนที่บนนาดย่อ	แต่เพื่อสับปีบจากบุบบองระบบช่วยการมองเห็นเป็นแพนที่บนนาดเล็ก
ย่อ	แต่เพื่อลดบุบบองของระบบช่วยการมองเห็นให้ห้อยไประดับต่ำสุด
สูงสุด	แต่เพื่อเพิ่มบุบบองของระบบช่วยการมองเห็นให้ห้อยไประดับสูงสุด
ล็อกแล้ว	ระบุกถึงคากางของบุบบองของระบบช่วยการมองเห็นบันจะล็อก และเพื่อยกเลิกการล็อก

- 💡** • เมื่อกีดคากางไม่ถูกล็อกในกีดคากางที่กำหนด บุบบองระบบช่วยการมองเห็นจะเปลี่ยนเป็นกีดคากางการบันบันบันจะโดยอัตโนมัติ และสูกครัตคากางอันอันได้กีดคากางของบุบบองของระบบช่วยการมองเห็นเป็นเวลาสามวินาทีก่อนที่จะกลับไปที่บุบบองของกีดคากางการบันบันบันจะ
- เมื่อกีดคากางถูกล็อกในกีดคากางที่กำหนด และสูกครัตคากางอันอันได้กีดคากางของบุบบองของระบบช่วยการมองเห็นเป็นเวลาสามวินาทีก่อนที่จะกลับไปที่กีดคากางการบันบันบันจะ

คำเตือนการชน

เมื่อตรวจพบสิ่งกีดขวางในทิศทางบูมของปั๊จฉับน บูมนองระบบช่วยการบูมของหึ่งจะแสดงคำเตือนการชน สีของคำเตือนจะกำหนดตามระยะห่างระหว่างสิ่งกีดขวางและโดรน



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



- ขอบเขตการบูมของหึ่ง (FOV) ของระบบช่วยการบูมของหึ่งในทุกทิศทางจะอยู่ที่ประมาณ 70° เป็นเรื่องปกติที่จะไม่เห็นสิ่งกีดขวางในขอบเขตการบูมของหึ่งระหว่างที่มีคำเตือนการชน
- คำเตือนการชนไม่ได้ควบคุมโดยสวัตประและแสดงแพนก์เรเดาร์และยังคงมองหึ่งได้แม้ในขณะที่ปิดแพนก์เรเดาร์
- คำเตือนการชนจะปรากฏขึ้นต่อเมื่อบูมนองระบบช่วยการบูมของหึ่งปรากฏขึ้นในหน้าต่างขนาดเล็กเท่านั้น

บันทึกข้อมูลการบัน

ข้อมูลการบัน รวมถึงการรับส่งข้อมูลทางไฟล ข้อมูลสถานะโดรน และตัวแปรอื่น ๆ บันทึกอัตโนมัติไปที่ตัวเก็บข้อมูลภายในได้รับ ข้อมูลสามารถเข้าถึงได้โดยใช้ DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series)

QuickTransfer

DJI Mavic 3 Classic สามารถเชื่อมต่อโดยตรงกับโทรศัพท์เคลื่อนที่ผ่าน Wi-Fi ทำให้ผู้ใช้สามารถดาวน์โหลดภาพถ่ายและวิดีโอจากโดรนไปยังโทรศัพท์เคลื่อนที่ผ่าน DJI Fly โดยไม่ต้องใช้รีโมทคอนโทรล RC-N1 ผู้ใช้ยังได้เพลิดเพลินกับการดาวน์โหลดที่รวดเร็วและสะดวกสบายยิ่งขึ้นด้วยอัตราการส่งข้อมูลสูงสุดถึง 80 MB/s

การใช้งาน

วิธีที่ 1: เมื่ออุปกรณ์เคลื่อนที่ไม่ได้เชื่อมต่อ กับรีโมทคอนโทรล

1. เปิดเครื่องและรอจนกว่าการกดสบัดจิงจังต่อของโดรนจะเสร็จสมบูรณ์
2. ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเปิดใช้งาน Bluetooth และ Wi-Fi บนอุปกรณ์เมื่อถือแล้ว เปิดแอป DJI Fly และข้อความแจ้ง จะปรากฏขึ้นโดยอัตโนมัติให้เชื่อมต่อ กับโดรน
3. แตะเชื่อมต่อ เมื่อเชื่อมต่อสำเร็จ ไฟล์จากโดรนจะสามารถเข้าถึงและดาวน์โหลดได้ด้วยความเร็วสูง

วิธีที่ 2: เมื่ออุปกรณ์เคลื่อนที่เชื่อมต่อ กับรีโมทคอนโทรล

1. ตรวจสอบให้แน่ใจว่าโดรนเชื่อมต่อ กับโทรศัพท์เคลื่อนที่ผ่านรีโมทคอนโทรลและมอเตอร์ยังไม่ได้สตาร์ท
2. เปิดใช้งาน Bluetooth และ Wi-Fi บนอุปกรณ์เคลื่อนที่
3. เปิด DJI Fly เข้าสู่การเล่นย้อนกลับ และแตะ ที่บุนมหานา เพื่อบันทึกไฟล์ที่โดรน เพื่อดาวน์โหลดด้วยความเร็วสูง

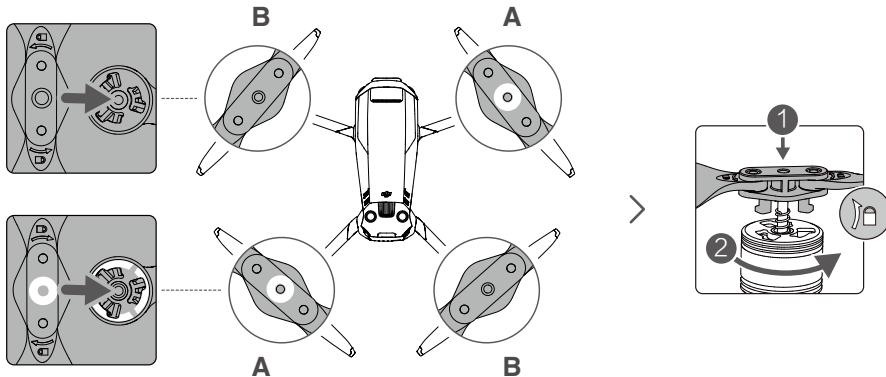
- ⚠️**
- อัตราการดาวน์โหลดสูงสุดสามารถทำได้เฉพาะในประเทศไทยและภูมิภาคที่กฎหมายและข้อบังคับอนุญาต ให้ใช้ความถี่ 5.8 GHz เมื่ออุปกรณ์ที่รองรับยังความถี่ 5.8 GHz และการเชื่อมต่อ Wi-Fi 6 โดยมี ภาพวิดีโอด้วยที่เก็บข้อมูลภายในของโดรน และในสภาพแวดล้อมที่ไม่มีสัญญาณรบกวนหรือสีดข าง หากตามข้อบังคับค่าต้องสีน (เช่น ในญี่ปุ่น) ไม่允อน ใช้ 5.8 GHz โทรศัพท์เคลื่อนที่ ของผู้ใช้จะไปร่องรับยังความถี่ 5.8 GHz มีจ ะบันส ภาพแวดล้อมที่มีสัญญาณรบกวนอย่างรุนแรง ภายใต้สถานการณ์เหล่านี้ QuickTransfer จะเปลี่ยนเป็นยังความถี่ 2.4 GHz โดยอัตโนมัติและอัตราการดาวน์โหลดสูงสุดจะลดลงเหลือ 10 MB/s
 - ก่อนจะใช้ QuickTransfer ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้เปิดใช้งาน Bluetooth, Wi-Fi และบริการระบุตำแหน่ง บนโทรศัพท์เคลื่อนที่แล้ว
 - เมื่อใช้ QuickTransfer ไม่จำเป็นต้องป้อนรหัสผ่าน Wi-Fi ในหน้าการตั้งค่าของโทรศัพท์เคลื่อนที่เพื่อเชื่อมต่อ เปิดแอป DJI Fly และข้อความแจ้งจะปรากฏขึ้นเพื่อเชื่อมต่อ กับโดรน
 - ใช้ QuickTransfer ในสภาพแวดล้อมที่ไม่มีส ภาพแวดล้อมที่มีสัญญาณรบกวนและอยู่ห่างจากแหล่งกำเนิดของสัญญาณรบกวน เช่น เราเตอร์รัฐบาล ลำโพง Bluetooth หรือฟูฟุ้ง

ใบพัด

DJI Mavic 3 Classic มีใบพัดแบบปลดเร็วและเสียงเบาอย่างล่องแบบ ซึ่งออกแบบมาให้หมุนไปในทิศทางเดียวกัน เครื่องหมายใช้งานแบบเดียวกับเครื่องแบบเดียวกันเพื่อติดกับบอร์ดอ่อนแรงแบบใหม่ ตรวจสอบให้แน่ใจว่าใบพัดถูกติดกับบอร์ดอ่อนแรงกับด้านที่แนบแน่น

การติดตั้งใบพัด

ติดตั้งใบพัดที่มีเครื่องหมายเข้ากับบอร์ดอ่อนแรงที่มีเครื่องหมาย และใบพัดที่ไม่มีเครื่องหมายเข้ากับบอร์ดอ่อนแรงที่ไม่มีเครื่องหมาย กดใบพัดแตะลงปักกับบอร์ดอ่อนแรงและหมุนจนกว่าบันจะล็อก



การถอนใบพัด

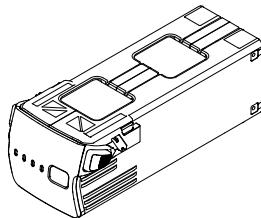
กดใบพัดลงปักกับบอร์ดอ่อนแรงและหมุนบันล็อกกิ้ง



- ใบพัดมีความคม โปรดระมัดระวังด้วย
- ใช้เฉพาะใบพัดของ DJI อย่างเป็นทางการเท่านั้น ห้ามใช้ใบพัดต่างชนิดกัน
- หากจำเป็น ให้ซื้อใบพัดแยกต่างหาก
- ตรวจสอบให้แน่ใจก่อนการบินแต่ละครั้งว่าใบพัดติดตั้งอย่างแน่นหนา
- ตรวจสอบให้แน่ใจก่อนการบินแต่ละครั้งว่าใบพัดติดกับบอร์ดอ่อนแรงสนิทสนม
- เพื่อหลีกเลี่ยงการบาดเจ็บ อย่าเข้าใกล้สัมผัสกับใบพัดที่กำลังหมุนและน้อตอ่อนแรง
- ห้ามบีบหรืองอใบพัดระหว่างการขนส่งหรือการเก็บ
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าบันของบอร์ดอ่อนแรงติดตั้งอย่างแน่นหนาและหมุนอย่างราบรื่น ถ้าบันอ่อนแรงติดขัดและไม่สามารถหมุนได้อย่างอิสระ ให้จอดโดยรักษาไว้
- ห้ามปรับแต่งส่วนประกลบของบอร์ดอ่อนแรง
- ห้ามแตะต้องหรือปล่อยให้มือหรือร่างกายคุณสัมผัสกับบอร์ดอ่อนแรงหลังการบิน เพราะบันอาจจังหวัดร้อนมาก
- ห้ามปิดช่องระบายอากาศที่บอร์ดอ่อนแรงหรือตัวโตรน
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเสียง ESCs ปกติเมื่อเปิดเครื่อง

แบตเตอรี่ไดรนอัจฉริยะ

แบตเตอรี่ไดรนอัจฉริยะของ DJI Mavic 3 Classic เป็นแบตเตอร์ความจุ 15.4 V, 5000 mAh ที่มีฟังก์ชันสมาร์ทชา
ร์จและคายประจุแบตเตอร์



คุณลักษณะของแบตเตอรี่

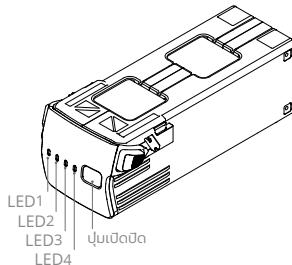
- การแสดงระดับแบตเตอร์: ไฟ LED แสดงถึงระดับแบตเตอร์ปัจจุบัน
- ฟังก์ชันการคายประจุแบตเตอร์อัตโนมัติ: เพื่อบังกับให้ห้ามแบตเตอร์บวบ เมื่อไม่ใช้การใช้งานสามวัน แบตเตอร์จะคายประจุอัตโนมัติให้เหลือ 96% และเมื่อไม่ใช้การใช้งานเก้าวัน แบตเตอร์จะคายประจุอัตโนมัติให้เหลือ 60% ระหว่างกระบวนการคายประจุ แบตเตอร์อาจปล่อยความร้อนบนกลางอุกกาเบินบกดี
- การชาร์จอย่างสมดุล: ระหว่างการชาร์จ แรงดันไฟฟ้าในแบตเตอร์จะสมดุลโดยอัตโนมัติ
- การบังกับการชาร์จมากเกินไป: เมื่อชาร์จเต็มแล้ว แบตเตอร์จะหยุดชาร์จอัตโนมัติ
- การตรวจสอบอุณหภูมิ: เพื่อบันการปกป้องตัวเอง แบตเตอร์จะทำงานเฉพาะเมื่ออุณหภูมิอยู่ระหว่าง 5°C ถึง 40°C (41°F ถึง 104°F) เก่าบัน
- การบังกับกระแสไฟฟ้าเกิน: เมื่อมีการตรวจสอบพบว่ามีกระแสไฟฟ้าเกิน แบตเตอร์จะหยุดชาร์จ
- การบังกับการคายประจุมากเกินไป: เมื่อแบตเตอร์เริ่มมีการใช้งาน จะไม่สามารถใช้การบังกับการคายประจุมากเกินไป เมื่อแบตเตอร์มีการใช้งาน 20 นาที
- การบังกับการลัดวงจร: หากมีการตรวจสอบพบว่าเกิดการลัดวงจร จะมีการตัดจากแหล่งพลังงาน 20 นาทีเพื่อป้องกันการเสียหาย
- การบังกับแบตเตอร์เสียหาย: DJI Fly จะแสดงข้อความเตือนเมื่อมีการตรวจสอบพบว่าแบตเตอร์เสียหาย
- Hibernation Mode (โหมดพักการทำงาน): แบตเตอร์จะปิดการทำงานหลังจากไม่มีการใช้งาน 20 นาทีเพื่อประหยัดพลังงาน ถ้าระดับแบตเตอร์เหลือน้อยกว่า 5% หลังจากไม่ได้ใช้งานหากชาร์จใหม่ แบตเตอร์จะเข้าสู่โหมดพักการทำงานเพื่อป้องกันการปล่อยประจุมากเกินไป ในโหมดพักการทำงาน ไฟและระบบดับเบลเตอร์จะไม่ติดสว่าง ชาร์จแบตเตอร์เพื่อกระตุ้นแบตเตอร์ให้ออกจากโหมดพักการทำงาน
- การสื้อสาร: ข้อมูลเกี่ยวกับแรงดันไฟฟ้า ความจุ และกระแสของแบตเตอร์จะถูกส่งไปยังโดรน

⚠️ • โปรดอ่านคำแนะนำด้านความปลอดภัยและสติกเกอร์ที่แนบมาด้วยกันก่อนใช้งาน ผู้ใช้ต้องรับผิดชอบกังวลด้านความปลอดภัยและการดำเนินการและภาระการใช้งาน

การใช้แบตเตอรี่

ตรวจสอบระดับแบตเตอรี่

กดปุ่มเปิดปิดหนึ่งครั้งเพื่อตรวจสอบระดับแบตเตอรี่



Iw LED แสดงระดับแบตเตอรี่

: Iw LED ติด

: Iw LED กะพริบ

: Iw LED ดับ

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

การเปิด/ปิดเครื่อง

กดปุ่มเปิดปิดหนึ่งครั้ง จากนั้นกดอีกครั้ง ค้างไว้สองวินาทีเพื่อเปิดหรือปิดแบตเตอรี่ Iw LED แสดงระดับแบตเตอรี่ จะแสดงระดับแบตเตอรี่ เมื่อยื้อกดปุ่มเปิดโดยรูป

คำเตือนอุณหภูมิตำ

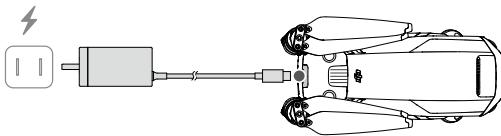
- เมื่อบินในสภาวะแวดล้อมที่อุณหภูมิตำ $-10^{\circ} - 5^{\circ}\text{C}$ ($14^{\circ} - 41^{\circ}\text{F}$) จะทำให้ความจุของแบตเตอรี่ลดลงอย่างมาก ขอแนะนำให้ได้รับบินอยู่กับที่ก่อนเพื่อป้องกันเครื่องแบตเตอรี่ ตรวจสอบให้แน่ใจว่าชาร์จแบตเตอรี่เต็มที่แล้วก่อนขึ้นบิน
- แบตเตอรี่ไม่สามารถใช้งานได้ในสภาวะแวดล้อมที่ต่ำกว่า -10° C (14° F)
- เมื่อยื้อในสภาวะแวดล้อมที่อุณหภูมิตำ ให้เลิกบันทึกที่ DJI Fly แจ้งเตือนระดับแบตเตอรี่ต่ำ
- เพื่อให้แน่ใจว่าแบตเตอรี่ที่ลดลงในสภาวะแวดล้อมที่อุณหภูมิตำจะลดประสิทธิภาพการต้านแรงลมของโดรน บินด้วยความระมัดระวัง
- บันดับความระมัดระวังเป็นพิเศษที่ความสูงจากระดับน้ำทะเล

การชาร์จแบตเตอรี่

ชาร์จแบตเตอรี่โดยนัวจาระให้เต็มก่อนบินทุกครั้ง

การใช้ชาร์จแบบพกพา DJI 65W

- เชื่อมต่อชาร์จแบบพกพา DJI 65W เข้ากับแหล่งจ่ายไฟ AC (100-240V, 50/60 Hz)
- เชื่อมต่อในเข้ากับชาร์จโดยใช้สายชาร์จแบบเตอร์ โดยที่แบตเตอรี่เปิดการทำงานอยู่
- ไฟ LED และลงทะเบียนแบบเตอร์จะแสดงระดับของแบตเตอร์รี่ว่างานที่กำลังชาร์จ
- เมื่อไฟ LED บอกระดับบลลง แสดงว่าแบตเตอร์รี่หัวใจเต็มแล้ว ถอดอะแดปเตอร์ออก เมื่อแบตเตอร์รี่ชาร์จเต็มแล้ว



- ⚠️**
- ห้ามชาร์จแบตเตอรี่กับที่หลังจากเพิ่งบินเสร็จ เพราะอุณหภูมิอาจจะสูงเกินไป หรืออุณหภูมิของแบตเตอร์รีลดลงหากอยู่ที่อุณหภูมิห้องก่อนจะชาร์จใหม่
 - เก็บรักษาอยู่ที่อุณหภูมิที่เหมาะสมของชลคลับเตอร์ไม่ย่างสูงกว่า 5° - 40° C (41° - 104° F) อุณหภูมิที่เหมาะสมในการชาร์จคือ 22° - 28° C (71.6° - 82.4° F)
 - ควรชาร์จแบตเตอร์รี่ให้เต็มอย่างน้อยหนึ่งครั้งทุกสามเดือนเพื่อให้แบตเตอร์รี่ไม่เสื่อม หากไม่มีการชาร์จแบตเตอร์รี่อีกอย่างใดๆ แบตเตอร์รี่จะหมดตัวภายใน 30 วัน
 - DJI ไม่รับผิดชอบต่อความเสียหายที่เกิดขึ้น อันเนื่องจาก การใช้อะแดปเตอร์ของบริษัทอื่น
- 💡**
- ขอแนะนำให้คายประจุแบตเตอร์รี่ให้เหลือ 30% หรือต่ำกว่า ก่อนการขนส่ง ซึ่งสามารถทำได้โดยการบินโดยบันอกอากาศในกรุงเทพฯ เหลือแบตเตอร์รี่น้อยกว่า 30%

ตารางด้านล่างแสดงให้เห็นถึงระดับแบตเตอร์รี่ระหว่างที่กำลังชาร์จ

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

กลไกการป้องกันแบตเตอร์รี่

ไฟ LED และลงทะเบียนแบบเตอร์สามารถแสดงข้อความเตือนเพื่อป้องกันแบตเตอร์รี่ที่มีการกระตุ้นจากสภาพอากาศปกติได้

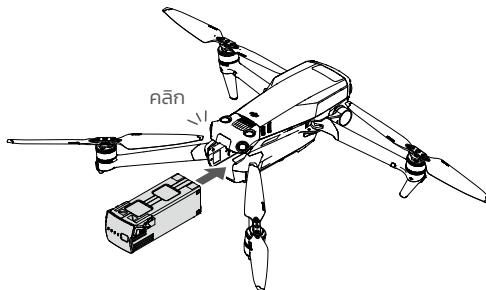
กลไกการป้องกันแบตเตอร์รี่					
LED1	LED2	LED3	LED4	รูปแบบการกะพริบ	สถานะ:
○	●	○	○	LED2 กะพริบสองครั้งต่อวินาที	ตรวจสอบกระแสไฟเกิน
○	●	○	○	LED2 กะพริบสามครั้งต่อวินาที	ตรวจสอบการลัดวงจร
○	○	●	○	LED3 กะพริบสองครั้งต่อวินาที	ตรวจสอบการชาร์จมากเกินไป

<input type="radio"/>	<input type="radio"/>		<input type="radio"/>	LED3 กะพรับสามครั้งต่อวินาที	ตรวจพบไฟเกินกึ่ง hodapeเตอร์
<input type="radio"/>	<input type="radio"/>		<input type="radio"/>	LED4 กะพรับสองครั้งต่อวินาที	อุณหภูมิในการชาร์จดำเนินไป
<input type="radio"/>	<input type="radio"/>		<input type="radio"/>	LED4 กะพรับสามครั้งต่อวินาที	อุณหภูมิในการชาร์จสูงไป

หากกล้องการป้องกันแบบแบตเตอรี่ทำงาน ในกระบวนการจัดลับไปชาร์จแล้วครั้งจำเป็นต้องถอดแบตเตอรี่จากอะแดปเตอร์ก่อน และเสียบให้เข้ากับครั้ง หากอุณหภูมิในการชาร์จผิดปกติ โปรดรอน้ำอุณหภูมิกลับเป็นปกติก่อน และแบตเตอรี่จะจัดลับไปเรื่องชาร์จใหม่เมื่อลงโดยอัตโนมัติ โดยไม่จำเป็นต้องถอดและเสียบอะแดปเตอร์ให้บ่อยครั้ง

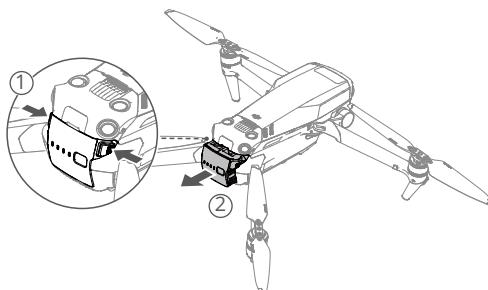
การใส่แบตเตอรี่อัจฉริยะ:

ใส่แบตเตอรี่อัจฉริยะลงในช่องเสียบแบตเตอรี่ของโดรน ตรวจสอบให้แน่ใจว่าใส่เข้าไปอย่างแน่นหนาและตั้งล็อกแบตเตอรี่ล็อกเข้าที่แล้ว



การถอดแบตเตอรี่อัจฉริยะ:

กดปลดล็อกตัวล็อกตรงส่วนที่มีลักษณะเป็นพื้นผิวจากด้านข้างของแบตเตอรี่ เพื่อถอดออกจากช่องเสียบ

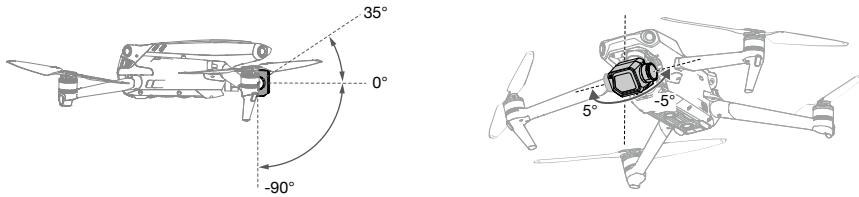


- ⚠ • ห้ามถอดแบตเตอรี่ เมื่อเปิดเครื่องของโดรนแล้ว
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าแบตเตอรี่ได้รับการติดตั้งเข้าที่อย่างแน่นหนา

กิมบอลและกล้อง

ลักษณะของกิมบอล

กิมบอล 3 แกนของ DJI Mavic 3 Classic ช่วยให้กล้องมีความนิ่ง ทำให้คุณได้ภาพและวิดีโอที่คมชัดและไร้ความสั่นไป พร้อมเบตการควบคุมการก้มเงย (Tilt) ศูนย์ -90° ถึง +35° และขอบเขตการควบคุมการหัน (Pan) ศูนย์ -5° ถึง +5°



ใช้ตัวปรับกิมบอลงบนรีโมทคอนโทรลเพื่อควบคุมการเอียงของกล้อง หรืออีกทางหนึ่งคือเข้าสู่บุบมูลของกล้องใน DJI Fly กดหน้าจอจอกกระ英ะแบบปรับกล้องปราภรภัย ลากแಡบชิปหรือลงเพื่อควบคุมการก้มเงย และลากไปทางซ้ายหรือขวา เพื่อควบคุมการหัน

ใหม่ในการใช้งานกิมบอล

มีใหม่ในการใช้งานกิมบอลงแบบ เปรี้ยบใหม่ในการใช้งานที่แตกต่างกันด้วย DJI Fly

Follow Mode (ใหม่ติดตาม): บุบกิมการของกิมบอลงและด้านหน้าโดยบคนที่ตลอดเวลา

FPV Mode (ใหม่บุบมูลของบุคคลที่หนึ่ง): กิมบอลงปรับไปตามการเคลื่อนที่ของโดรนเพื่อนำเสนอประสบการณ์การบัน แบบบุบมูลของบุคคลที่หนึ่ง



- เมื่อโดยนับเดิมเครื่องเหลว อย่าแตะหรือเคาะกิมบอลง เพื่อบังกับกิมบอลงในช่วงบัน โปรดขึ้นบันจากพื้นที่ ลังและราบเรียบ
- ความแม่นยำของกิมบอลงอาจเสียหายได้จากการชนหรือกระแทก ซึ่งอาจทำให้กิมบอลงทำงานผิดปกติ
- อย่าใช้ฟุบหรือกรายเท้าบนกิมบอลง โดยเฉพาะอย่างยิ่งอย่าใช้เข้าไปในมอเตอร์ของกิมบอลง
- มองเตอร์กิมบอลงอาจเจ้าสู้ไฟดปองของตัวเองในสถานการณ์ต่อไปนี้:
 - โดยนับอยู่พื้นที่ไม่เสียกับหรือกิมบอลงโดยนับกีดขวาง
 - กิมบอลงเจอกับแรงกระแทกด้านบนอย่างแรง เช่น การชน
- ห้ามกระแทกกิมบอลงหลังจากที่เปิดกิมบอลงแล้ว ห้ามพื้นหัวนักดิ๊กตัวกับกิมบอลง เนื่องจากอาจทำให้กิม บอลงทำงานผิดปกติหรืออาจทำให้หันอตัวร์เสียหายการได้
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคอมโตรลลิ่งครอบโดยนับออกก่อนจะเปิดเครื่องโดยนับ เมื่อไม่ได้ใช้งานโดยนับ โปรดตรวจสอบ ว่าใส่ตัวครอปโดยนับแล้ว
- การบันในสภาพภาวะหนาแน่นหรือเบนชิริบอาจทำให้กิมบอลงเปียก ซึ่งทำให้กิมบอลงใช้การไม่ได้ชัวคราว เมื่อกิมบอลงแห้งแล้ว กิมบอลงจะกลับสู่สภาวะปกติ

คุณลักษณะของกล้อง

DJI Mavic 3 Classic ใช้เซ็นเซอร์ CMOS ขนาด 4/3 กล้อง Hasselblad L2D-20c ที่สามารถถ่ายภาพ 20MP และวิดีโอ 5.1K 50fps/DCI 4K 120fps H.264/H.265 กล้องปั้นยังรองรับวิดีโอ D-log 10 บิต มีรับแสงปรับได้ f/2.8 ถึง f/11 และสามารถถ่ายได้ 1 เมตรถึงระยะอ่านบันทึก



- อย่าใช้เลนส์กล้องอยู่ในสภาพแวดล้อมที่มีลำแสงเลเซอร์ เช่น การแสดงเลเซอร์ เพื่อหลีกเลี่ยงความเสียหายต่อ เซ็นเซอร์ของกล้อง
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่ากล้องที่ติดตั้งบนโดรนของคุณสามารถทนต่อการตกกระแทกและแรงกระแทกที่อาจเกิดขึ้นได้ เช่น การกระแทกจากหินหรือเศษไม้
- ใช้น้ำยาทำความสะอาดและเช็ดทำความสะอาดส่วน外ของกล้อง เช่น ช่วงเวลาที่ไม่ใช้งาน
- ห้ามปิดกั้นรูรับแสงของกล้อง เช่น การปิดกั้นรูรับแสงเพื่อป้องกันความเสียหาย
- กล้องอาจฟ้องฟ้าเมื่อถูกตั้งไว้ในสภาพอากาศที่ร้อน度过 เช่น ใต้แสงอาทิตย์直射
- a. การถ่ายภาพวิดีโอต้องใช้ไฟฟ้าที่มีพลังงานสูง
- b. การถ่ายภาพวิดีโอต้องใช้ไฟฟ้าที่มีพลังงานสูง
- c. การถ่ายภาพวิดีโอต้องใช้ไฟฟ้าที่มีพลังงานสูง
- d. การถ่ายภาพวิดีโอต้องใช้ไฟฟ้าที่มีพลังงานสูง
- e. การถ่ายภาพวิดีโอต้องใช้ไฟฟ้าที่มีพลังงานสูง
- f. การถ่ายภาพวิดีโอต้องใช้ไฟฟ้าที่มีพลังงานสูง
- g. การถ่ายภาพวิดีโอต้องใช้ไฟฟ้าที่มีพลังงานสูง

การจัดเก็บและการส่งออกภาพถ่ายและวิดีโอ

การจัดเก็บภาพภาพและวิดีโอ

DJI Mavic 3 Classic มีพื้นที่จัดเก็บในตัว 8 GB และรองรับการใช้การ์ด microSD เพื่อจัดเก็บภาพถ่ายและวิดีโอ จำกัด 128GB สำหรับการ์ด microSD และ SDXC หรือ UHS-I เพื่อให้การอ่านเขียนบันทึกบันทึกได้รวดเร็ว ซึ่งเป็นสิ่งจำเป็นสำหรับบันทึกวิดีโอด้วยความละเอียดสูง โปรดดูที่ส่วนบันทึกบันทึกเพิ่มเติม เกี่ยวกับการ์ด microSD ที่แนะนำ

การส่งออกภาพถ่ายและวิดีโอ

ใช้ QuickTransfer เพื่อส่งออกไฟล์เท่านไปยังโทรศัพท์มือถือ เชื่อมต่อโทรศัพท์มือถือกับเครื่องของคุณผ่านบันทึตัวเอง หรือใช้เครื่องของคุณผ่านบันทึตัวเอง



- ห้ามถอนการ์ด microSD จากโทรศัพท์มือถือที่เครื่องเปิดอยู่ มิฉะนั้น การ์ด microSD จะเสียหายได้
- เพื่อให้แน่ใจว่าไฟล์ของคุณจะถูกบันทึกโดยทันที ให้ใช้ไฟฟ้าที่มีพลังงานสูง
- ตรวจสอบการตั้งค่ากล้องก่อนใช้งานเพื่อให้แน่ใจว่าได้ตั้งค่าไว้ตามที่ต้องการแล้ว
- ก่อนถ่ายภาพหรือวิดีโอสำหรับ โปรดตั้งค่ากล้องตามสภาพแวดล้อม เช่น แสงธรรมชาติ ลม ฯลฯ
- ตั้งค่าไฟฟ้าที่เหมาะสมกับสภาพแวดล้อม เช่น แสงธรรมชาติ ลม ฯลฯ
- ตรวจสอบไฟฟ้าที่ใช้ในโทรศัพท์มือถือของคุณ เช่น แบตเตอรี่ ความจุ ฯลฯ
- ตรวจสอบไฟฟ้าที่ใช้ในโทรศัพท์มือถือของคุณ เช่น แบตเตอรี่ ความจุ ฯลฯ
- ตรวจสอบไฟฟ้าที่ใช้ในโทรศัพท์มือถือของคุณ เช่น แบตเตอรี่ ความจุ ฯลฯ

รีโมทคอนโทรล

ส่วนนี้อธิบายถึงคุณลักษณะของรีโมทคอนโทรล
รวมถึงคำแนะนำสำหรับการควบคุมโดยรีโมทและกล้อง

รีโมทคอนโทรล

DJI RC

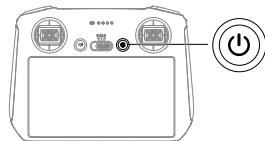
เบื้องต้น DJI Mavic 3 Classic รีโมทคอนโทรลของ DJI RC จะมีการส่งสัญญาณวีดีโอ O3+ และทำงานที่ช่วงความถี่กัง 2.4 GHz และ 5.8 GHz สามารถเลือกช่องการทำงานส่งสัญญาณที่ต้องการได้ตามต้องการ แบตเตอรี่และสามารถส่งสัญญาณแบบ HD ได้สูงสุดที่ขนาด 1080p 60fps จากโหมดนี้ไปยังรีโมทคอนโทรลในระยะสูงสุดถึง 15 กม. (สอดคล้องตามมาตรฐาน FCC และวัดในพื้นที่ไม่มีสัญญาณบล็อก) DJI RC ยังติดตั้งหน้าจอสัมผัสขนาด 5.5 นิ้ว (ความละเอียด 1920×1080 พิกเซล) และการควบคุมที่หลอกหลอนและปุ่มที่ปรับได้ เชิงทำให้ผู้ใช้งานสามารถควบคุมโดยตรงและเปลี่ยนการตั้งค่าโดยน้ำหนาของรีโมทคอนโทรลบนหน้าจอ

แบตเตอรี่ขนาด 5200 mAh ในตัวพร้อมกำลังไฟ 18.72 Wh ให้เวลาในการใช้งานสูงสุดของรีโมทคอนโทรลนานสักวัน DJI RC มาพร้อมกับฟังก์ชันอื่น ๆ มากนัย เช่น การเชื่อมต่อ Wi-Fi, GNSS ในตัว (GPS+BeiDou+Galileo), Bluetooth, ลำโพงในตัว, คันบังคับที่ถอดออกได้ และพื้นที่เก็บบัตร microSD

การใช้งานรีโมทคอนโทรล

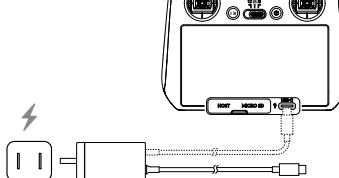
การเปิด/ปิดเครื่อง

กดปุ่มเปิดปิดหน้าจอครั้งเดียวเพื่อตรวจสอบระบบดับเบลตีเตอร์ปัจจุบัน
กดหนึ่งครั้งและกดค้างอีกครั้ง เพื่อเปิดหรือปิดรีโมทคอนโทรล



การชาร์จแบตเตอรี่

ใช้สาย USB-C เพื่อต่อหัวชาร์จ USB เข้ากับพอร์ต USB-C ของรีโมทคอนโทรล แบตเตอรี่สามารถชาร์จได้เต็มในเวลาประมาณ 1 ชั่วโมง 30 นาที ด้วยพลังงานการชาร์จสูงสุด 15 W (5V/3A)



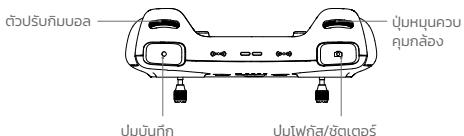
การควบคุมกิมบล็อกและกล้อง

ปุ่มไฟกัส/ชัตเตอร์: กดลงครึ่งหนึ่งเพื่อไฟกัสอัตโนมัติ และกดลงจนสุดเพื่อถ่ายภาพ

ปุ่มบันทึก: กดหนึ่งครั้งเพื่อเริ่มหรือหยุดการบันทึก

ปุ่มหมุนควบคุมกล้อง: ใช้เพื่อปรับการซูมโดยคำเริ่มต้น พังก์ชันการหมุนสามารถดึงค่าเพื่อปรับทางยาวไฟกัส, EV, รูรับแสง, ความไวชัตเตอร์ และ ISO ได้

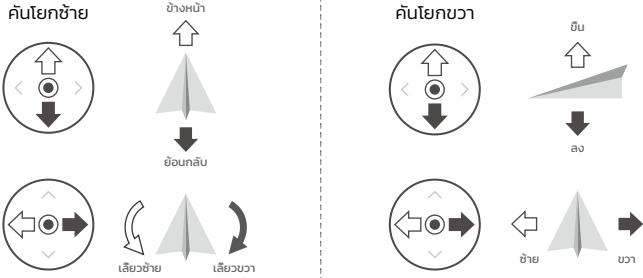
ตัวปรับกิมบล็อก: ใช้เพื่อปรับความเอียงของกิมบล็อก



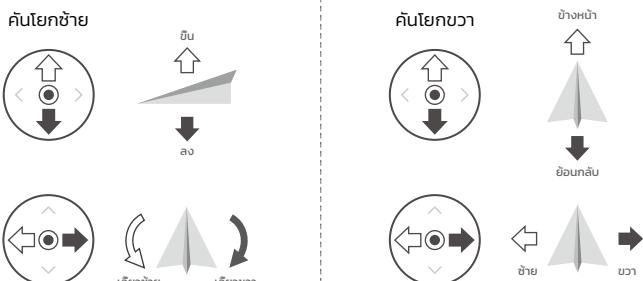
การควบคุมโดรน

ใหม่ด 1 ใหม่ด 2 และ ใหม่ด 3 ซึ่งพร้อมใช้งานและมีใหม่ด กีปรับแต่งได้เอง ชั้งสามารถดังค่าได้ใน DJI Fly ใหม่ด กีเป็นค่าเริ่มต้นคือ ใหม่ด 2

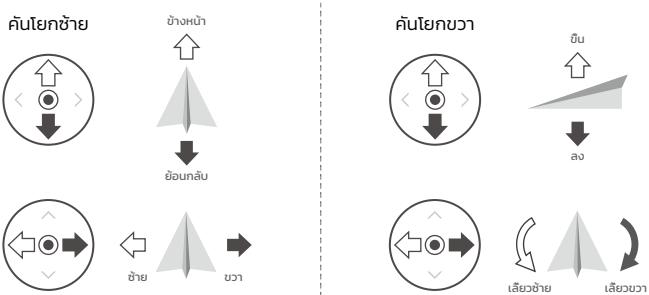
ใหม่ด 1

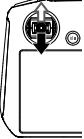
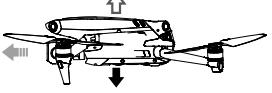
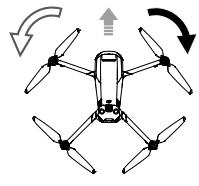
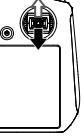
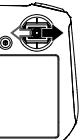


ใหม่ด 2



ใหม่ด 3

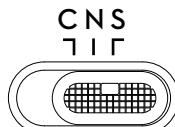


รีโมทคอนโทรล (ใหม่ด 2)	โดรน (◀ แสดงกิจกรรมการหันหน้า)	หมายเหตุ
		การบินยับคันโยกด้านซ้ายขึ้นหรือลง (คันโยกการบินซึ่ง/ลงเบ็วเด้ง) จะเปลี่ยนแปลงระดับความสูงของโดรน ผลักคันโยกซึ่งเพื่อเพิ่มระดับความสูง ดันคันโยกลงเพื่อลดระดับ ยังคันโยกถูกผลักออกไปทางขวาจากศูนย์กลางเท่าไหร่ โดรนก็จะเปลี่ยนระดับความสูงเร็วขึ้นเท่าบัน โปรดหลีกคันโยกอย่างถี่บันให้หรือไปคาดคิด
		การบินยับคันโยกด้านซ้ายไปทางซ้ายหรือขวา (คันโยกการหัน) จะควบคุมเกียร์ทางของโดรน ผลักคันโยกไปทางซ้าย จะหมุนโดรนควนเข็มนาฬิกา และไปทางขวาจะเป็นการหมุนโดรนตามเข็มนาฬิกา ยังคันโยกถูกผลักออกไปทางขวาจากศูนย์กลางเท่าไหร่ โดรนก็จะหมุนเร็วขึ้นเท่าบัน
		การบินยับคันโยกด้านขวาขึ้นหรือลง (คันโยกการเดินหน้า/กลอยหลัง) จะเปลี่ยนแปลงการเคลื่อนไปปีทางหน้า/หลังของโดรน ผลักคันโยกซึ่งเพื่อเป็นปีทางหน้า หรือผลักลงเพื่อเป็นปีทางหลัง ยังคันโยกถูกผลักออกไปทางขวาจากศูนย์กลางเท่าไหร่ โดรนก็จะบินไปเร็วขึ้นเท่าบัน
		การบินยับคันโยกด้านขวาไปทางซ้ายหรือขวา (คันโยกการบินไปทางซ้าย/ขวา) จะเปลี่ยนแปลงการบินไปทางซ้าย/ขวาของโดรน ผลักคันโยกไปทางซ้ายเพื่อบินไปทางซ้าย และผลักไปทางขวาเพื่อบินไปทางขวา ยังคันโยกถูกผลักออกไปทางขวาจากศูนย์กลางเท่าไหร่ โดรนก็จะบินไปเร็วขึ้นเท่าบัน

เปลี่ยนโหมดการบิน

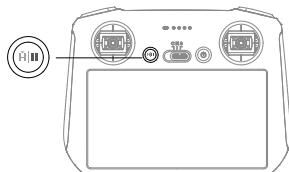
เลือกสวิตเซอร์เพื่อเลือกโหมดการบิน

ตำแหน่ง	โหมดการบิน
S	โหมด Sport
N	โหมด Normal
C	โหมด Cine



ปุ่ม Flight Pause (หยุดบินชั่วคราว)/RTH (กลับจุดขึ้นบิน)

กดหนึ่งครั้งเพื่อกำให้โดรนเบรกและบินอยู่กับที่ กดปุ่มค้างไว้จนกระตุ้นไม่ก่อนโถรลส่งเสียงบีบเพื่อเริ่ม RTH โดรนจะกลับไปที่จุดขึ้นบินที่บันทึกไว้ล่าสุด กดปุ่มนี้อีกครั้งเพื่อยกเลิกคำสั่ง RTH และกลับไปควบคุมโดยรีโมท



ปุ่มที่ตั้งค่าได้เอง

ไปที่การตั้งค่าระบบ DJI Fly และเลือก Control เพื่อกำหนดค่าการทำงานของปุ่ม C1 และ C2 ที่ตั้งได้ดังนี้

คำอธิบายไฟ LED และสถานะไฟ LED และระดับแบตเตอรี่

ไฟ LED และสถานะ

รูปแบบการกะพริบ	รายละเอียด
(R) ——	สีแดงค้าง
(R)	สีแดงกะพริบ
(G) ——	สีเขียวค้าง
(B)	สีน้ำเงินกะพริบ
(Y) ——	สีเหลืองค้าง
(B) ——	สีน้ำเงินค้าง
(Y)	สีเหลืองกะพริบ
(C)	สีไซอันกะพริบ

ไฟ LED และระดับแบตเตอรี่

รูปแบบการกะพริบ					ระดับแบตเตอรี่
●	●	●	●	●	75%~100%
●	●	●	○	○	50%~75%
●	●	○	○	○	25%~50%
●	○	○	○	○	0%~25%

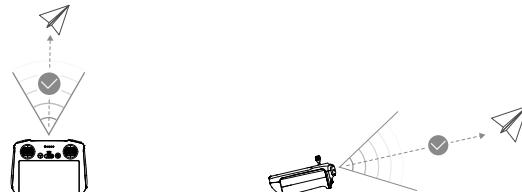
การเตือนจากไม้กอบนโถร

รีโมทคอนโทรลส่งเสียงบีบเมื่อเข้าผิดพลาดหรือคำเตือน ให้ความสนับสนุนข้อความเตือนปรากฎขั้นบบของสันติสุขหรือใน DJI Fly เลื่อนลงจากด้านบนและเลือก ปิดเสียง เพื่อปิดใช้งานการแจ้งเตือนทั้งหมด หรือเลื่อนแคบระดับเสียงไปที่ 0 เพื่อคงใช้งานการแจ้งเตือนบางอย่าง

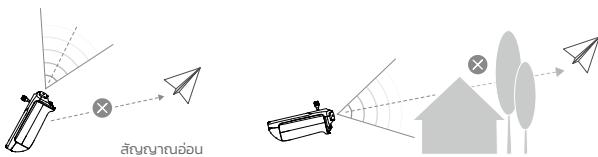
รีโมทคอนโทรลจะส่งเสียงเตือนระหว่าง RTTH ไม่สามารถยกเลิกการแจ้งเตือน RTTH รีโมทคอนโทรลส่งเสียงเตือนเมื่อระดับแบตเตอรี่ของรีโมทคอนโทรลมีระดับต่ำ (6% - 10%) สามารถปิดการเตือนระดับแบตเตอรี่อ่อนได้ด้วยการกดปุ่มเปิด/ปิด การแจ้งเตือนระดับแบตเตอร์วิคตุตชิงจะดังขึ้นเมื่อระดับแบตเตอร์น้อยกว่า 5% บันทึกไม่สามารถเลิกได้

Optimal Transmission Zone (บริเวณส่งสัญญาณ)

สัญญาณระหว่างโดรนกับรีโมทคอนโทรลจะบ่าเบี้ยนถ้าหากสุดเมื่อรีโมทคอนโทรลอยู่ในทำหมากร่างไปทางด้านตามภาพด้านล่าง



Optimal Transmission Zone
(บริเวณส่งสัญญาณ)



- ห้ามใช้อุปกรณ์ไร้สายอื่นที่ทำงานด้วยความถี่เดียวกับรีโมทคอนโทรล มิฉะนั้น รีโมทคอนโทรลจะมีสัญญาณรบกวน
- คุณจะได้รับข้อความเตือนใน DJI Fly หากสัญญาณการส่งอ่อนในระหว่างการบิน ปรับเสาวاคเพื่อให้แน่ใจว่าโดรนอยู่ในระยะการส่งสัญญาณที่เหมาะสม

การเชื่อมต่อ กับ รีโมทคอนโทรล

รีโมทคอนโทรลเชื่อมต่อ กับ โดรน และ เสื้อชือรวม กับ แบบคอมโบ หรือ ตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อ เชื่อมต่อ รีโมทคอนโทรล กับ โดรน หลังจาก เปิดใช้งาน

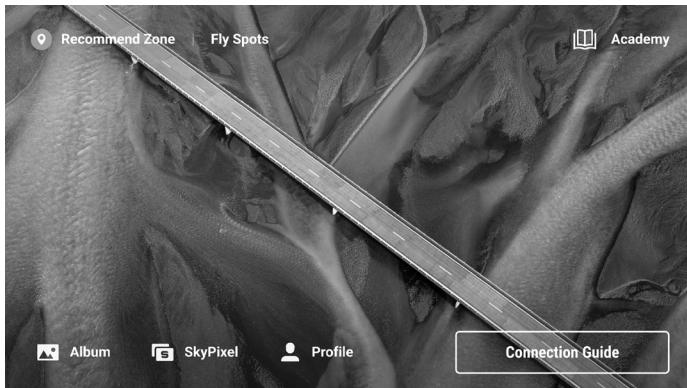
1. เปิดเครื่องโดยรับและรีโมทคอนโทรล
2. เปิดแอป DJI Fly
3. ในบุบหนองจากกล้อง แตะ ••• แล้วเลือก Control จากนั้น Pair to Aircraft (Link)
4. กดปุ่มเปิดปิด ก็อตต์ โดรน ถ้าวิ่งบันกัว วิ่งบันกัว ก็ โดรนจะส่งเสียงบีบหึ่งครั้ง เมื่อ โดรนพร้อมจะเชื่อมต่อแล้ว หลังจากการเชื่อมต่อสำเร็จ โดรนจะส่งเสียงบีบสองครั้ง และไฟ LED และระดับแบบเตอร์รับของรีโมทคอนโทรล จะปรากฏขึ้นและสว่างโดยไปๆ พรับ

- 💡 • ตรวจสอบให้แน่ใจว่า รีโมทคอนโทรลอยู่ในระยะ 0.5 เมตรของโดรนในระหว่างการเชื่อมต่อ
• รีโมทคอนโทรลจะยกเลิกการเชื่อมต่อ ก็อตต์ โดรน อัตโนมัติ ถ้ารีโมทคอนโทรล ไม่มีการเชื่อมต่อ กับ โดรน สามีเดียว กับ กัน
• ปิด Bluetooth และ Wi-Fi ของรีโมทคอนโทรล เพื่อการส่งสัญญาณวิธีอื่นๆ ก็สุด

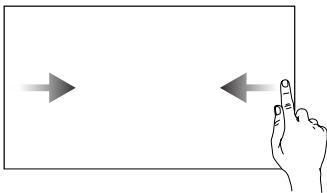
- ⚠️ • ชาติจักร รีโมทคอนโทรล ให้เต็ม ก่อน การบินทุกครั้ง รีโมทคอนโทรลจะส่งเสียงเตือน เมื่อ แบตเตอรี่ อ่อน
• ถ้ารีโมทคอนโทรล เปิดอัตโนมัติ และ ไม่ได้ใช้งาน นานๆ ก็ จะมีเสียงเตือน หลังจาก 6 นาที รีโมทคอนโทรล จะปิดเอง โดย อัตโนมัติ ขึ้น บันทึกควบคุม หรือ กดปุ่ม ติดกัน ให้เพื่อ ยกเลิกการแจ้งเตือน
• ชาติจักร แบบเตอร์รี ให้เต็ม ก่อน บิน อย่างน้อย หนึ่งครั้ง ทุก สามี เดือน เพื่อ ให้แบตเตอรี่ ไม่เสื่อม

การใช้งานหน้าจอสัมผัส

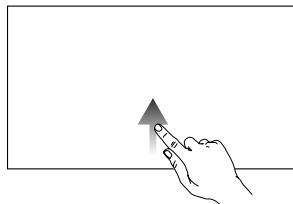
Home



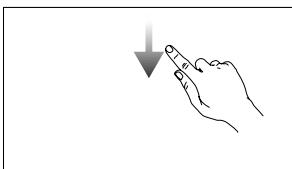
การใช้งาน



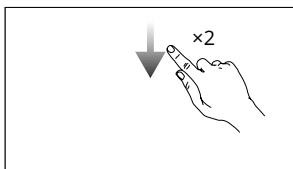
เลื่อนจากซ้ายหรือขวาไปตรงกลางของหน้าจอเพื่อเลือกสับไปยังหน้าจอที่ต้องการ



เลื่อนขึ้นจากด้านล่างของหน้าจอเพื่อคลับไปที่หน้า DJI Fly

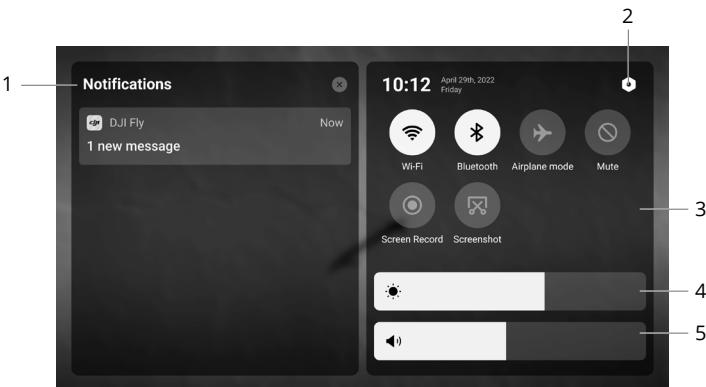


เลื่อนลงมาจากด้านบนของหน้าจอเพื่อเปิดแดกบและสถานะเมื่อยุ่น DJI Fly
แดกบแสดงสถานะและเวลา สัญญาณ Wi-Fi และระดับแบตเตอรี่ของรีโมทคอนโทรล ฯลฯ



เลื่อนลงคลังจากด้านบนของหน้าจอเพื่อเปิดการตั้งค่าด่วนเมื่อยุ่น DJI Fly

การตั้งค่าด่วน



1. การแจ้งเตือน

แตะเพื่อตรวจสอบการแจ้งเตือนของระบบ

2. การตั้งค่าระบบ

แตะเพื่อบริการตั้งค่าระบบและกำหนดค่า Bluetooth ระดับเสียง เครือข่าย ฯลฯ นอกจากนี้คุณยังสามารถดูคู่มือเพื่อเรียนรู้เพิ่มเติมเกี่ยวกับการควบคุมและไฟ LED และสถานะต่าง ๆ

3. ทางลัด

⟳ : แตะเพื่อเปิดหรือปิด Wi-Fi กดค้างไว้เพื่อบริการตั้งค่าและเชื่อมต่อหรือเพิ่มเครือข่าย Wi-Fi

* : แตะเพื่อเปิดหรือปิด Bluetooth กดค้างไว้เพื่อบริการตั้งค่าและเชื่อมต่อภัยอุปกรณ์ Bluetooth ให้แล้วเสร็จ

✈️ : แตะเพื่อเปิดใช้งานโหมด Airplane (ซึ่งบันบันเครื่องบิน) Wi-Fi และ Bluetooth จะถูกปิดใช้งาน

🔇 : แตะเพื่อปิดการแจ้งของระบบและปิดใช้งานการแจ้งเตือนกังหัน

♾️ : แตะเพื่อรีบันก์ภาพหน้าจอ พังก์ชันนี้จะใช้งานได้หลังจากใส่การ์ด microSD ในช่องเสียบ microSD บนรีบันก์คอนโทรลแล้วเท่านั้น

☒ : แตะเพื่อยกเลิกการแจ้ง ฟังก์ชันนี้จะใช้งานได้หลังจากใส่การ์ด microSD ในช่องเสียบ microSD บนรีบันก์คอนโทรลแล้วเท่านั้น

☒ : ข้อบัญชีการอัปเดตซอฟต์แวร์

4. การปรับความสว่าง

เลื่อนแนบเพื่อปรับความสว่างของหน้าจอ

5. การปรับระดับเสียง

เลื่อนแนบเพื่อปรับระดับเสียง

คุณลักษณะ: บันทึก

ค่าลิเบրตี้บีบีก็อก

อาจต้องค่าลิเบรตี้บีบบีก็อก หลังจากใช้รีโมทคอนโทรลในพื้นที่ที่มีคลื่นแม่เหล็กไฟฟ้ารบกวน
จะมีปัจจัยความต้องปรากฏขึ้น หากต้องค่าลิเบรตี้บีบบีก็อกของรีโมทคอนโทรล

แต่ถ้าบีบอุปกรณ์เพื่อเรียบค่าลิเบรต์ในกรณีนี้ ให้ดำเนินการตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อค่าลิเบรต์รีโมทคอนโทรลของคุณ

1. เปิดรีโมทคอนโทรลและเข้าสู่การตั้งค่าด่วน
2. และเพื่อเข้าสู่การตั้งค่าระบบ เลื่อนลงและแตะที่ Compass (บีบบีก็อก)
3. ดำเนินค่าแบบระบบหน้าจอเพื่อปรับเทียบบีบบีก็อก
4. การแจ้งเตือนจะแสดงขึ้นเมื่อการปรับเทียบสำเร็จ

DJI RC-N1

รีโมทคอนโทรลไม้เทคโนโลยีสั่งข้อมูลระยะไกลของ DJI ซึ่งสามารถส่งข้อมูลได้ไกลที่สุด 15 กิโลเมตร และแสดงวิดีโอที่ส่งสัญญาณจากโดรนมาที่ DJI Fly บนอุปกรณ์เคลื่อนที่ของคุณได้ด้วยความละเอียดสูงสุด 1080p 60fps (ขึ้นอยู่กับประเภทของโทรศัพท์) สามารถควบคุมโดรนและกล้องได้ง่ายโดยใช้ปุ่มบันزينก และคันโยกที่กดอ่อนๆได้ทำให้สามารถเก็บรีวิวไม้เทคโนโลยีได้ง่ายขึ้น

ในพื้นที่เปิดโล่งที่ไม่มีสีสันแบบเหลืองหรือสีเขียว O3+ เพื่อถ่ายทอดสัญญาณวิดีโอได้สูงสุด 1080p 60fps อายุการบิน (ขึ้นอยู่กับประเภทของโทรศัพท์) รีโมทคอนโทรลทำงานได้ทั้งคืน 2.4 GHz และ 5.8 GHz โดยจะเลือกช่องสัญญาณที่ดีที่สุดเองอัตโนมัติ

แบตเตอรี่ในตัวมีความจุ 5200 mAh และพลังงาน 18.72 Wh และใช้งานได้เต็มที่ 6 ชั่วโมง รีโมทคอนโทรลจะชาญฉลาดอัปเกรดตัวเอง ด้วยเม็ดความจำในตัวที่ 500 mA ที่ 5 V รีโมทคอนโทรลจะชาญฉลาดอัปเกรด Android โดยอัตโนมัติ สำหรับอุปกรณ์ iOS ก่อนอื่นโปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่าบุญญาดีห้า DJI Fly ชาญฉลาด การชาญฉลาดอัปเกรด iOS ปิดใช้งานไปในการตั้งค่าเริ่มต้นและต้องมีการเปิดใช้งานบทคัดย่อที่เปิดรีโมทคอนโทรล

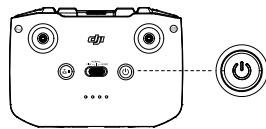


- เวอร์ชันที่ต้องตามข้อกำหนด: รีโมทคอนโทรลเป็นไปตามข้อกำหนดในท้องที่
- Control Stick Mode (ไฟเบดคันโยกควบคุม): ไฟเบดคันโยกควบคุมกำหนดฟังก์ชันการทำงานของก้าร์เดลสีน้ำเงินของคันโยกควบคุมแต่ละแบบ มีไฟเดลคันโยกควบคุมไฟเบดคันโยกควบคุมไฟเบด 1, ไฟเบด 2 และ ไฟเบด 3 ซึ่งพร้อมใช้งานและมีไฟเบดที่ปรับแต่งได้เองซึ่งสามารถตั้งค่าได้ใน DJI Fly ไฟเบดที่เป็นค่าเริ่มต้นคือ ไฟเบด 2

การใช้งานรีโมทคอนโทรล

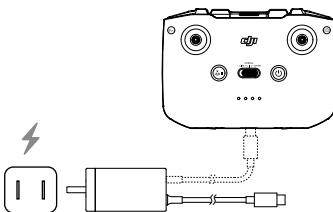
การเปิด/ปิดเครื่อง

กดปุ่มเปิดปิดหนังคั่งครั้งเพื่อตรวจสอบระดับแบตเตอรี่ปัจจุบัน กดหนังคั่งครั้งและกดค้างอีกครั้งเพื่อเปิดหรือปิดรีโมทคอนโทรล ถ้าระดับแบตเตอรี่ต่ำเกินไปโปรดชาญฉลาดก่อนใช้งาน



การชาญฉลาดแบตเตอรี่

ใช้สาย USB-C เพื่อต่อที่ชาญฉลาดให้เข้ากับพอร์ต USB-C ของรีโมทคอนโทรล อาจใช้เวลาประมาณสี่ชั่วโมงเพื่อชาญฉลาดรีโมทคอนโทรลเต็มที่

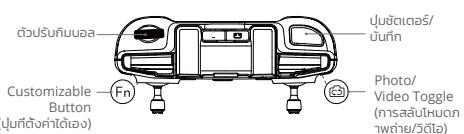


การควบคุมกิมบลล์และกล้อง

ปุ่มชัตเตอร์/บันทึก: กดหนังคั่งเพื่อถ่ายภาพ หรือเริ่ม/หยุดการบันทึก

การเลือกไฟเบดภาพถ่าย/วิดีโอ: กดหนังคั่งเพื่อเปลี่ยนไฟเบดระหว่างภาพถ่ายและวิดีโอ

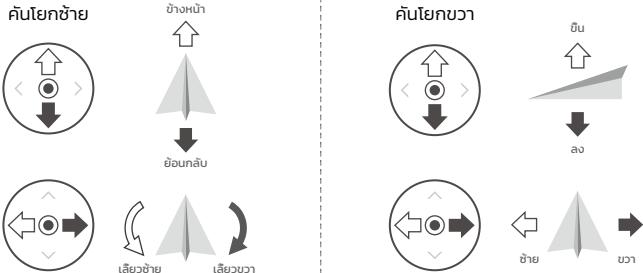
ตัวปรับกิมบลล์: ใช้ควบคุมความเอียงของกิมบลล์



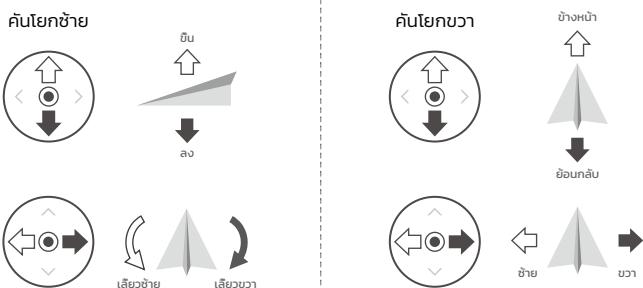
การควบคุมโดยรีโมท

คันโยกควบคุมจะควบคุมทิศทางการหันของโดรน (Pan), การเดินหน้า/ถอยหลัง (Pitch), ระดับความสูง (Throttle) และการบินไปทางซ้าย/ขวา (Roll) ให้กดคันโยกควบคุมสำหรับการทำงานของการเคลื่อนไหวของคันโยกควบคุมแต่ละแบบ ให้กดตัวดึงไปแล้วลากมาให้หมดคือ (ให้กด 1, ให้กด 2 และ ให้กด 3) ซึ่งพร้อมใช้งานและมีให้กดที่ปรับแต่งได้เองซึ่งสามารถตั้งค่าได้ใน DJI Fly ให้กด ก็เป็นค่าเริ่มต้นคือ ให้กด 2

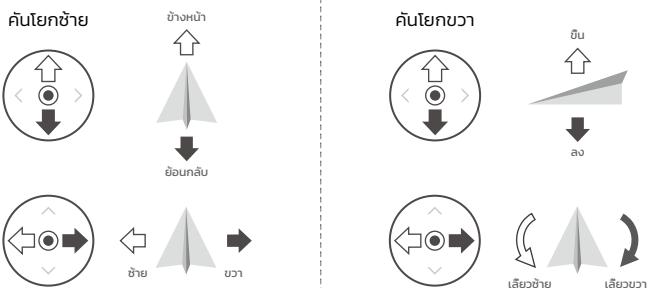
ให้กด 1



ให้กด 2



ให้กด 3

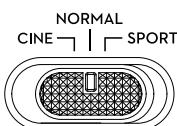


รีโมทคอนโทรล (ไฟเบด 2)	โดรน (➡➡ แสดงตัวถูกทางการหันหน้า)	หมายเหตุ
		การบังคับคันโยกด้านข้างขึ้นหรือลง (คันโยกการบินขึ้น/ลงเบวงศ์) จะเปลี่ยนแปลงระดับความสูงของโดรน ผลักคันโยกขึ้นเพื่อเพิ่มระดับความสูง ดันคันโยกลงเพื่อลดระดับ ยังคันโยกถูกผลักออกไปทางจากศูนย์กลางเท่าไหร่ โดรนก็จะเปลี่ยนระดับความสูงเท่าๆ กัน สำหรับการบินแบบอัตโนมัติ ให้ป้อนข้อมูลทางการหันหน้า โดรนจะบินไปทางที่ต้องการ
		การบังคับคันโยกด้านข้างลงไปทางซ้ายหรือขวา (คันโยกการหัน) จะควบคุมตัวถูกทางการหันของโดรน ผลักคันโยกไปทางซ้าย จะหมุนโดรนกวนเขินนาฬิกา และไปทางขวาจะเป็นการหมุนโดรนตามเขินนาฬิกา ยังคันโยกถูกผลักออกไปทางจากศูนย์กลางเท่าไหร่ โดรนก็จะหมุนเข็มเขียนเท่านั้น
		การบังคับคันโยกด้านขวาและลง (คันโยกการเดินหน้า/อยู่หลัง) จะเปลี่ยนแปลงการเคลื่อนไปข้างหลัง/หน้า หรือขึ้นของโดรน ผลักคันโยกขึ้นเพื่อบินไปข้างหน้า หรือผลักลงเพื่อบินอยู่หลัง ยังคันโยกถูกผลักออกไปทางจากศูนย์กลางเท่าไหร่ โดรนก็จะบินไปเร็วขึ้นเท่านั้น
		การบังคับคันโยกด้านขวาไปทางซ้ายหรือขวา (คันโยกการบินไปทางซ้าย/ขวา) จะเปลี่ยนแปลงการบินไปทางซ้าย/ขวาของโดรน ผลักคันโยกไปทางซ้ายเพื่อบินไปทางซ้าย และผลักไปทางขวาเพื่อบินไปทางขวา ยังคันโยกถูกผลักออกไปทางจากศูนย์กลางเท่าไหร่ โดรนก็จะบินไปเร็วขึ้นเท่านั้น

เปลี่ยนโหมดการบิน

เลื่อนสวิตซ์เพื่อเลือกโหมดการบิน

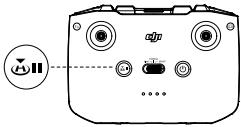
ตำแหน่ง	โหมดการบิน
SPORT	โหมด Sport
NORMAL	โหมด Normal
CINE	โหมด Cine



បូន Flight Pause (អមុទបីនច្បារា)/RTH (កលបុតុបីបី)

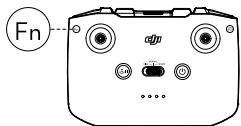
កណ្តាលើករង់ដោយការចាប់ឡើងបញ្ជីពីការត្រួតពន្លឹកនិងបីនអមុទ ការត្រួតពន្លឹកនិងបីនអមុទនៅក្នុង Smart RTH ឬការចាប់ឡើងបញ្ជីពីការត្រួតពន្លឹកនិងបីនអមុទ។

កណ្តាលូប RTH តានាហេងការវារីនិកគឺនិងការត្រួតពន្លឹកនិងបីនអមុទ ដែលបានរៀបចំឡើងតម្លៃថាមពេលនៃការត្រួតពន្លឹកនិងបីនអមុទ។



Customizable Button (បូនកើតឱ្យជាថាទោះខ្លួន)

ឱ្យការត្រួតពន្លឹកនិងបីនអមុទបានការងារក្នុងការការពារជាបូនី ដូចជាផ្លូវការការងារក្នុងការត្រួតពន្លឹកនិងបីនអមុទ។

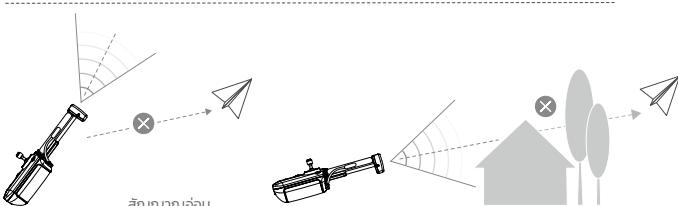
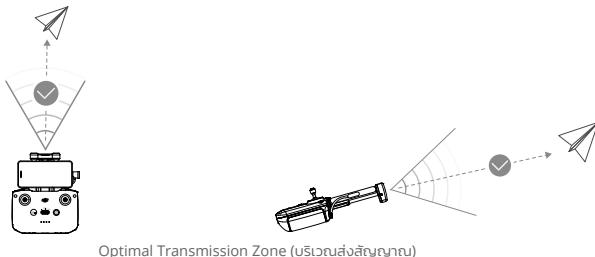


ការពើរីនិភាគរីនកគុណក្រុងការងារ

និងការត្រួតពន្លឹកនិងបីនអមុទ នៅក្នុងការការពារជាបូនី ដូចជាផ្លូវការការងារក្នុងការត្រួតពន្លឹកនិងបីនអមុទ។ ការពើរីនិភាគរីនកគុណក្រុងការការពារជាបូនី និងការត្រួតពន្លឹកនិងបីនអមុទ នៅក្នុងការការពារជាបូនី ដូចជាផ្លូវការការងារក្នុងការត្រួតពន្លឹកនិងបីនអមុទ។

Optimal Transmission Zone (បរិវិន័យសំខាន់សំខាន់)

សំខាន់សំខាន់នៃការត្រួតពន្លឹកនិងបីនអមុទ និងការការពារជាបូនី និងការត្រួតពន្លឹកនិងបីនអមុទ នៅក្នុងការការពារជាបូនី ដូចជាផ្លូវការការងារក្នុងការត្រួតពន្លឹកនិងបីនអមុទ។



ការខ្សោយតែកប្រើនិមកគុណពិភពលោក

ទូរសព្ទការប្រើនិមកគុណពិភពលោកគឺជាការដែឡើងដែលត្រូវបានដោឡើងដោយការប្រើប្រាស់ការងារ។ ការប្រើប្រាស់ការងារនេះមានបញ្ហាផែនការដែឡើងដែលត្រូវបានដោឡើងដោយការងារ។

1. កណ្តាលប្រើប្រាស់ការងារ។
2. ប្រើប្រាស់ការងារ។
3. ការប្រើប្រាស់ការងារ។
4. កណ្តាលប្រើប្រាស់ការងារ។

- ឧបាយករាយ:
- ពារចាប់បើកប្រើប្រាស់ការងារ។
 - ការប្រើប្រាស់ការងារ។
 - ការប្រើប្រាស់ការងារ។
 - ការប្រើប្រាស់ការងារ។

- ឧបាយករាយ:
- ចាប់បើកប្រើប្រាស់ការងារ។
 - ការប្រើប្រាស់ការងារ។
 - ការប្រើប្រាស់ការងារ។
 - ការប្រើប្រាស់ការងារ។

ແອປ DJI Fly

ສ່ວນເນັຈະແນະນຳພັງກົດບັນຫຼັກບອນ ແອປ DJI Fly

ແອປ DJI Fly

Home

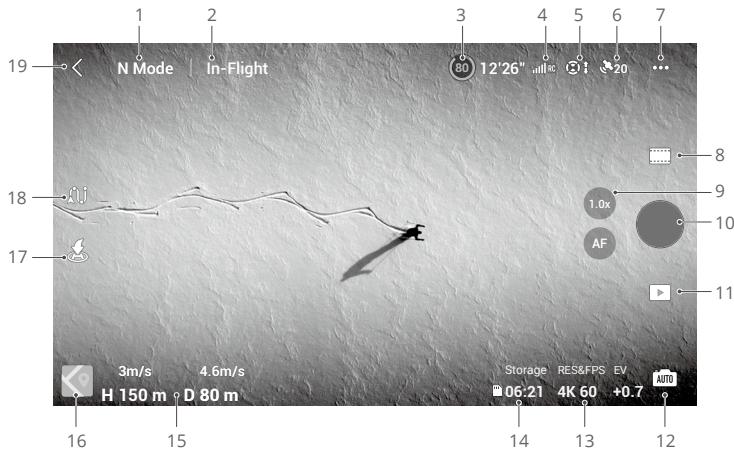
ເປີດແອປ DJI Fly ແລ້ວເຂົ້າສູ່ເຫັນ home

- 💡 • ອິນເຕອຣີເພີ່ມແລະຟັງກໍບັນຂອງ DJI Fly ອາຈແຕກຕ່າງອອກໄປຈາກກາຮັບເປັດຕະໂຟ້ແວຣີເວອຣີບັນປັບຈຸບັນ ປະສົບການນັກໃຫ້ຈານງວິງຊື່ກັບເວົວຮັບຂັບຜົນໂຟ້ແວຣີທີ່ໃຊ້

ເປີດແອປ DJI Fly ແລ້ວເຂົ້າສູ່ເຫັນ Home ເພື່ອໃຫ້ຈານຝຶກໂຈຣີຕ່ອງປັບປຸງ:

- ຄັນໜ້າວັດໄອສອນການໃຫ້ຈານ ຄູ່ມີການໃຫ້ຈານ ຈຸດບັນ ເຄລິດລັບການບັນ ແລະອື່ນ ຍ
- ດຽວຮອບບັນກຳມີບັດຕາມຮະເບຍບັນບັນກັບຂອງກູມົກາຄຕ່າງ ທ ແລະຮັບບັນບຸລເກີຍວັກບັນຈຸດບັນ
- ດູຮູປກາພແລະວັດີ້ຈາກອ້ລບັນບັນໂດຣນເຮືອພຸດເກົງທີ່ໄດ້ບັນກິກໄວ້ໃນອຸປະກຣນ ເຮືອສໍາຮວຈພຸດເກົງທີ່ແຊຣໃວ້ເພີ່ມເຕີມຈາກ SkyPixel
- ເຂົ້າສູ່ຮັບດັບຍັບຜົນ DJI ຂອງຄຸນນີ້ເພື່ອຕຽວງຮອບບັນບຸລບັບຜົນຂອງຄຸນ
- ຮັບການບັນການຮ່າງການບາຍແລະກາຮັບສັນສຸນ
- ວັດທະນາໄຟຣີ ດາວໂຫລດແພທ໌ອອົບໄລນີ ເຂົ້າກຶ່ງຝຶກໂຈຣີ Find My Drone (ໜາໂດຣນຂອງດັນ) ເຢືນໝາພວຮັນ DJI ແລະຮ້ານຄ້າ DJI ແລະອື່ນ ຍ

Camera View (มุมมองกล้อง)



1. โหมดการบิน
N: แสดงโหมดการบินปัจจุบัน
2. แสดงสถานะระบบ
In-Flight: แสดงสถานะการบินของโดรนและแสดงข้อมูลความเตือนเหล่าย ๆ แบบ
3. ข้อมูลแบบเตอร์
(80) 24'17": แสดงระดับแบบเตอร์ปัจจุบันและเวลาบินที่เหลือ แตะเพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับแบบเตอร์
4. ลักษณะความแรงของแรงการเชื่อมต่อวิดีโอ
📶: แสดงความแรงของสัญญาณเชื่อมต่อวิดีโอขาลงระหว่างโดรนกับรีโมทคอนโทรล
5. สถานะระบบการบินเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวาง
🚧 : ด้านซ้ายของไอคอนแสดงสถานะของระบบการบินเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางด้านหน้า ด้านหลัง และด้านข้าง และด้านขวาของไอคอนแสดงสถานะของระบบการบินเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางด้านบนและด้านล่าง ไอคอนเป็นเส้นขาวเมื่อระบบการบินเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางทำงานเป็นปกติ และเป็นสีแดงเมื่อระบบการบินเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางไม่สามารถใช้งานได้
6. สถานะ GNSS
📍: แสดงความแรงของสัญญาณ GNSS ปัจจุบัน และเพื่อตรวจสอบสถานะสัญญาณ GNSS จุดเข็มบันล่ามารถอัปเดตได้เมื่อไอคอนเป็นเส้นขาว ซึ่งบ่งชี้ว่าสัญญาณ GNSS บันล่ามแรง
7. การตั้งค่าระบบ
☰ : แตะเพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับความปลอดภัย การควบคุม และการส่งข้อมูล

ความปลอดภัย

ความช่วยเหลือการบิน

การดำเนินการหลบหลีกสิ่งกีดขวาง	ระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางด้วยระบบ ด้านหน้า ด้านหลัง และด้านข้างจะทำงานหลังจากตั้งค่า ระบบการหลบหลีกสิ่งกีดขวาง (Obstacle Avoidance) เป็น Bypass (อ่อน) หรือ Brake (เบรค) โดยไม่สามารถรับรู้สิ่งสกัดขวาง หากปิดใช้งานระบบการหลบหลีกสิ่งกีดขวาง (Obstacle Avoidance)
ตัวเลือกการจ้อบ	เลือกโหมด Normal หรือ Nifty เมื่อใช้ Bypass (อ่อน)
แสดงแผนที่เรดาร์	เมื่อเปิดใช้งาน แผนที่เรดาร์ตรวจจับสิ่งกีดขวางแบบเรียลไทม์ จะปรากฏขึ้น

Return to Home (กลับจุดขึ้นบิน): แตะเพื่อตั้ง RTH ขึ้นสูง, ระดับความสูง RTH วัตโน้มัติ (ความสูงเริ่มต้นคือ 100 ม.) และเพื่ออัปเดต Home Point (จุดขึ้นบิน)

การตั้งค่า AR: เปิดใช้งานการแสดงผลจุดขึ้นบิน AR, AR RTH Route และ AR Aircraft Shadow

การป้องกันในการบิน: แตะเพื่อตั้งระดับความสูงที่สูงที่สุดและระยะทางสูงสุด, ระดับความสูง RTH วัตโน้มัติ (ความสูงเริ่มต้นคือ 100 ม.) และเพื่ออัปเดต Home Point (จุดขึ้นบิน)

เซนเซอร์: แตะเพื่อดู IMU และสถานะเบื้องต้น และหากจำเป็นจะเริ่มทำการค่าลีเบրต

แบบเตอเร: แตะเพื่อดูข้อมูลแบบเตอเร เช่น สถานะเชลล์แบบเตอเร หมายเลขอารยยศ และเวลาเก็บงาน

LED เสริบ: แตะเพื่อตั้งค่าไฟ LED เสริบเป็นอัตโนมัติ เปิดหรือปิด อย่างเปิดไฟ LED เสริบก่อนขึ้นบิน

ไฟ LED กีออปติคอลด้านหน้า: ในโหมดอัตโนมัติ ไฟ LED ด้านหน้าโดยนจะถูกปิดใช้งานในระหว่างการบันทึก เพื่อหักแม่ใจว่าจะไม่กรร��บต่อคุณภาพ

ปลดล็อก GEO Zone: แตะเพื่อดูข้อมูลเกี่ยวกับการปลดล็อก GEO Zone

ไฟเจร์ Find My Drone ช่วยให้หายตัวหายได้โดยอุปกรณ์พื้นดินได้

การตั้งค่าความปลอดภัยขั้นสูงรวมถึงการตั้งค่าการทำงานของโดรนเมื่อสัญญาณจากเรซิม็อกอนໄกโรล劾ย์ไป เป็นอัปพัฒนาการณ์อยู่ได้ระหว่างการบิน สวิตช์การวางแผนตัวเปลี่ยนจากการบินตามจุดเดียว และสวิตช์ AirSense

สัญญาณ helyo	พยุงตัวระบบของโดยนเมื่อสัญญาณเรซิม็อกขาดหายไปบันลามารณ์ตั้งค่าเป็น Return to Home (กลับจุดขึ้นบิน), Descend (ลดระดับ) และ Hover (บินอยู่ที่เดิม) ได้
หยุดໃบพัฒนา	"Emergency Only" (ฉุกเฉินท่าบัน) บ่งบอกว่าในอุตสาหกรรมจะต้องหยุดก่ออาชญากรรมโดยไม่สามารถตั้งค่าได้ เนื่องจากสถานการณ์ฉุกเฉินท่าบัน เช่น เมื่อเกิดการชน บอตเตอร์หยุดกล้องคันโดยนหุบกล้องจากอากาศ หรือโดยนเสียการควบคุม และยกกระดับหรือลดระดับอย่างเร็วมาก "Anytime" (เมื่อใดก็ได้) หมายถึงเมื่อเตอร์สามารถหยุดกล้องจากสถานการณ์ฉุกเฉินท่าบันได เมื่อผู้ใช้ใช้คำสั่งจากคันบังคับแบบผสมผสาน (Combination Stick Command หรือ CSC) การหยุดนอตเตอร์กล้องอากาศจะทำให้โดยนชบได้

การวางแผนการบินและการติดตามจุดที่ต้องการ	เมื่อเปิดใช้งานการวางแผนการบินและทำการติดตามจุดที่ต้องการ โดรนจะใช้ GNSS เก็บบันทึกตำแหน่งที่ต้องการ ให้ได้แม่นยำและรวดเร็ว สำหรับการบินที่ต้องการติดตามจุดที่ต้องการ โดรนจะคำนวณเส้นทางและเวลาที่เหมาะสมที่สุด ให้สามารถบินไปตามเส้นทางที่ต้องการได้โดยอัตโนมัติ พร้อมทั้งแสดงผลลัพธ์ในหน้าจอ
AirSense	การติดตามจุดที่ต้องการโดยใช้ AirSense จะช่วยให้คุณสามารถติดตามจุดที่ต้องการได้แม่นยำและรวดเร็ว ไม่ว่าจุดที่ต้องการจะอยู่ห่างไกลแค่ไหน ก็สามารถติดตามได้โดยอัตโนมัติ พร้อมทั้งแสดงผลลัพธ์ในหน้าจอ

การควบคุม

การตั้งค่าโดรน

การตั้งค่าโดรน	สามารถตั้งค่าเบื้องต้นของโดรน เช่น การตั้งค่าความไวของเซ็นเซอร์ ความแม่นยำของ GPS และการตั้งค่าไฟ LED บนโดรน
การตั้งค่าการบิน	ตั้งค่าการบิน เช่น การตั้งค่าความสูงที่ต้องการ ความเร็วในการบิน และการตั้งค่าไฟ LED บนโดรน
การตั้งค่าการบินแบบอัตโนมัติ	ตั้งค่าการบินแบบอัตโนมัติ เช่น การบินตามเส้นทางที่กำหนด好了 หรือการบินตามเส้นทางที่ต้องการ

⚠️ • เมื่อป้อนค่าบังคับ ความไวเบรกเกอร์เพิ่มขึ้นจะลดระดับการเบรกของโดรน ในขณะที่ความไวเบรกเกอร์ลดลงจะเพิ่มระดับการเบรก บันดับความระมัดระวัง

การตั้งค่าก้มบล็อก: แตะเพื่อตั้งค่าใหม่ก้มบล็อก บุกก้มบล็อก และดำเนินการคลิ๊กเพื่อตั้งค่า

การตั้งค่าโหมดก่อนโถร์: แตะเพื่อตั้งค่าโหมดก่อนโถร์ เช่น โถร์แบบบินต่อเนื่อง โถร์แบบบินต่อเนื่อง

การตั้งค่าโหมดก่อนโถร์: แตะเพื่อเปลี่ยนโหมดก่อนโถร์ เช่น โถร์แบบบินต่อเนื่อง โถร์แบบบินต่อเนื่อง

การตั้งค่าโหมดก่อนโถร์: แตะเพื่อเปลี่ยนโหมดก่อนโถร์ เช่น โถร์แบบบินต่อเนื่อง โถร์แบบบินต่อเนื่อง

การตั้งค่าโหมดก่อนโถร์: แตะเพื่อเปลี่ยนโหมดก่อนโถร์ เช่น โถร์แบบบินต่อเนื่อง โถร์แบบบินต่อเนื่อง

กล้อง

การตั้งค่าภาพ: แตะเพื่อตั้งค่าภาพ เช่น ความละเอียดของภาพ ค่า ISO และค่าเดินทาง

โหมดถ่ายภาพ	การตั้งค่า
โหมดถ่ายภาพ	ฟอร์แมต, ขนาด
โหมดบันทึกวิดีโอ	ฟอร์แมต, สี, ฟอร์แมต Coding, อัตราบิตวิดีโอ, ค่าบาร์ยารายภาพของวิดีโอ

MasterShots	ฟอร์แมต, สี, ฟอร์แมต Coding, อัตราบิตวิดต่อ, คำบรรยายภาพของวิดีโอ
QuickShots (ถ่ายด่วน)	ฟอร์แมต, สี, ฟอร์แมต Coding, อัตราบิตวิดต่อ, คำบรรยายภาพของวิดีโอ
Hyperlapse (ถ่ายภาพแบบ Timelapse และเคลื่อนไหวหลังไปด้วย)	คุณภาพอาตีพูต, ประเภทภาพถ่าย, Shot Frame, ฟอร์แมต
Pano	ประเภทภาพถ่าย

การตั้งค่าไวไฟ: แตะเพื่อดูและตั้งค่าการกันสะเทือนของพรีบ อิสโซโตแกรม ระดับสูงสุด การเตือนเบิดรับและลงมาหากได้รับสัญญาณ

การจัดเก็บ: คลิกที่ถ่ายไว้สามารถบันทึกไว้ที่ไดร์ฟหรือที่การ์ด microSD สามารถฟอร์แมตพื้นที่จัดเก็บภายใต้การ์ด microSD ได้ แคชเมمورการตั้งค่าการบันทึกวิดีโอและการตั้งค่าการรีเซ็ตกล้องสามารถปรับเปลี่ยนได้ด้วย

การส่งข้อมูล

การตั้งค่าแพลตฟอร์มสตูร์นสตู (ไม่รองรับเมื่อใช้ DJI RC), ความถี่ และโหมด Channel (ซองสัญญาณ)

การตั้งค่า

แสดงชื่ออุปกรณ์, ชื่อ Wi-Fi, รุ่น, เวอร์ชันของแอป, เพิร์มแวร์ของไดร์ฟ, เพิร์มแวร์ RC, ข้อมูล FlySafe, SN เป็นต้น

แตะ Reset All Settings (รีเซ็ตการตั้งค่าทั้งหมด) เพื่อเริ่มตั้งค่า ซึ่งรวมถึงการตั้งค่ากล้อง กีบบลล และความปลอดภัยเป็นค่าเริ่มต้น

แตะ Clear All Data (ล้างข้อมูลทั้งหมด) เพื่อเริ่มตั้งค่าทั้งหมดเป็นค่าเริ่มต้น และลบข้อมูลทั้งหมดที่จัดเก็บไว้ที่จัดเก็บภายใต้การ์ด microSD รวมถึงบันทึกการบิน ขอแนะนำให้ลบและลบหลังจากนี้ (บันทึกการบิน) เมื่อยกเว้นค่าทั้งหมดเช่น ติดต่อผ่านอุปกรณ์และอุปกรณ์ของ DJI ก่อนล้างบันทึกการบินหากเกิดอุบัติเหตุขึ้นในระหว่างการบิน

8. โหมดถ่ายภาพ

ภาพถ่าย: Single, Burst Shooting, AEB และ Timed Shot

วิดีโอ: Normal (ปกติ), Night (กลางคืน) และ Slow Motion (ภาพเคลื่อนไหวช้า) รองรับจีตอลชูมสำหรับไฟเบอร์ออฟติก โหมด Night จะลดสัญญาณรบกวนได้ดีขึ้นและให้ฟุตเทจที่สะอาดขึ้น รองรับ ISO ได้สูงสุดถึง 12800 ISO



- ปัจจุบันไฟเบอร์ Night รองรับ 4K 30fps
- ระบบการหลบหลีกสิ่งกีดขวาง (Obstacle Avoidance) จะถูกปิดใช้งานในโหมด Night บันทวยความระบัดระวัง
- โหมด Night จะออกโดยอัตโนมัติเมื่อเริ่ม RTH หรือลงจอด
- ระหว่าง RTH หรือการลงจอดอัตโนมัติ โหมด Night จะไม่สามารถใช้งานได้
- ไม่รองรับ FocusTrack ในโหมด Night หากเลือกโหมด

MasterShots: เลือกวิดีโอ ไดร์ฟจะบันทึกบน: ใช้การเคลื่อนที่แบบต่าง ๆ ตามลำดับ และคอยรักษาไว้ต่อไปที่ตรงกลางเพื่อ วิดีโอภาพเดียวสีขาว-สีดำที่สร้างขึ้นมาแล้วจากบันทึก

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

HyperLapse: เลือกจาก Free, Circle, Course Lock และ Waypoints

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

9. การซูมดิจิทัล/AF/MF

(1.0x) : แสดงอัตราการซูม

AF / MF : แตะไอคอนเพื่อสั่งปรับระหว่าง AF และ MF กดไอคอนค้างไว้เพื่อแสดงและลบฟอร์มา

10. บุบตัวเตอร์/บันทึก

● : แตะเพื่อถ่ายภาพหรือเพื่อเริ่ม/หยุดการบันทึกวิดีโอ

11. เล่นย้อนกลับ

► : แตะเพื่อเข้าสู่การเล่นย้อนกลับและดูตัวอย่างภาพถ่ายและวิดีโอที่ถูกถ่ายไว้

12. เปเลี่ยนไฟล์เดลก่อน

Auto : เลือกระหว่างโหมด Auto และ Pro เมื่อยื่นไฟล์เดลก่อนถ่ายภาพ สามารถตั้งค่าพารามิเตอร์ต่าง ๆ ได้ในโหมดต่าง ๆ ที่หลากหลาย ใน Pro mode การถักจะปรับจะมีผลเฉพาะเมื่อตั้งค่าความไวชัตเตอร์และ ISO เป็นอัตโนมัติเท่านั้น

13. พารามิเตอร์การถ่าย

DSSR&FPS 4K 60 : แสดงพารามิเตอร์การถ่ายในปัจจุบัน แตะเพื่อเข้าถึงการตั้งค่าพารามิเตอร์

14. ข้อมูลของที่จัดเก็บข้อมูล

Storage 06:21 : แสดงจำนวนภาพถ่ายที่เหลืออยู่หรือเวลาบันทึกวิดีโอด้วยของที่เก็บข้อมูลในปัจจุบัน และเพื่อดูค่าบุญที่บันทึกลงของการ์ด microSD

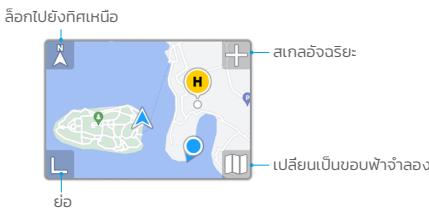
15. การรับส่งข้อมูลการโถกและการบิน

D 80m H 150m 4.6m/s 3m/s : แสดงระยะทางระหว่างโดรนและจุดขึ้นบิน ความสูงจากจุดขึ้นบิน ความเร็วแบบรวมของโดรน และความเร็วแบบด้านของโดรน

16. แพทเทิร์ตบันดังซับความสูง/ระบบช่วยการมองเห็น

◀ : แตะเพื่อบริการไปยังแพทเทิร์ตบันดังซับ และแตะตรงกลางของแพทเทิร์ตบันดังซับเพื่อสลับจากมุมมองกล้องไปเป็นมุมมองแพทเทิร์ตบันดังซับ

• แพทเทิร์ตบันดังซับ: แสดงแพทเทิร์ตบันดังซับของหน้าจอเพื่อให้ผู้ใช้สามารถติดตามส่วนของกล้องได้ ตำแหน่งและ กิจกรรมแบบเรียลไทม์ของโดรนและรีโมทคอนโทรล ตำแหน่งจุดขึ้นบิน และเส้นทางการบิน โดยได้พร้อมกัน



ล็อกไปยังทิศเหนือ

ล็อกทิศเหนือบนแพทเทิร์ตบันดังซับบนหน้าจอเพื่อให้ผู้ใช้สามารถติดตามส่วนของกล้องได้ แตะเพื่อสลับจากล็อกไปเป็นทิศเหนือของรีโมทคอนโทรลซึ่งแพทเทิร์ตบันดังซับจะมุนไปตามทิศเหนือของรีโมทคอนโทรลเปลี่ยน

สเกลอัจจูรี่:

แตะikocon +/- เพื่อชุมเป้าหรือชุมออกเล็กน้อย

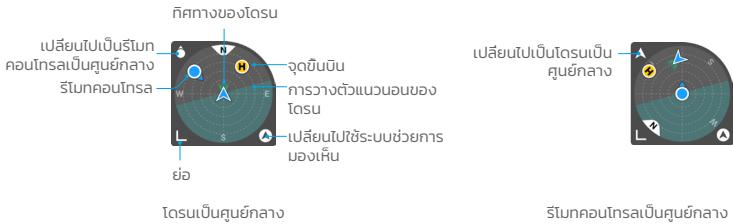
เปลี่ยนเป็นขอบฟ้าจำลอง

แตะเพื่อสลับจากแพทเทิร์ตบันดังซับเป็นขอบฟ้าจำลอง

ย่อ

แตะเพื่อย่อแพทเทิร์ตบันดัง

- ขอบฟ้าจำลอง: แสดงขอบฟ้าจำลองที่บุบเข้าสู่ล่างของหน้าจอเพื่อให้ผู้ใช้สามารถติดตามส่วนของกล้องได้ ตำแหน่งและ กิจกรรมแบบเรียลไทม์ของโดรนและรีโมทคอนโทรล ตำแหน่งจุดขึ้นบิน และข้อมูลขอบฟ้าจำลองของโดรน โดยได้พร้อมกัน ขอบฟ้าจำลองรองรับการแสดงผลแบบให้โดรนหรือรีโมทคอนโทรลเป็นศูนย์กลาง



สลับไปยังการควบคุมโดยรีโมท/รีโมทค่อนโถกลอเป็นศูนย์กลาง	แตะเพื่อสลับไปยังการควบคุมโดยรีโมท/รีโมทค่อนโถกลอเป็นศูนย์กลางของขอบฟ้าจำลอง
กีติกาทางของโดรน	ระบุกีติกาทางของโดรน เมื่อโดรนเป็นจุดศูนย์กลางของในขอบฟ้าจำลองและผู้ใช้กำลังเปลี่ยนกีติกาทางของโดรน องค์ประกอบอื่น ๆ ก็จะคงอยู่ในขอบฟ้าจำลองจะหายไป ยกเว้น กีติกาทางของโดรน
การวางแผนบนของโดรน	แสดงข้อมูลการวางแผนบนของโดรน (รวมถึงแกนเดินทางหน้า/ด้านหลังและแกนซ้าย/ขวา) พื้นที่สีเขียวเป็นแผนบนของโดรนและอยู่ตรงกลางของขอบฟ้าจำลองเมื่อได้รับสัญญาณจากโดรน พื้นที่สีเขียวเป็นเส้นทางที่สามารถเดินทางไปแบบเรียลไทม์ตามการวางแผนบนของโดรน
เปลี่ยนไปใช้ระบบช่วยการมองเห็น	แตะเพื่อสลับจากขอบฟ้าจำลองไปเป็นบุมมองระบบช่วยการมองเห็น
ย่อ	แตะเพื่อย่อขอบฟ้าจำลองลง
จุดขึ้นบัน	ตำแหน่งของจุดขึ้นบัน หากต้องการควบคุมโดรนด้วยตนเองเพื่อกลับจุดขึ้นบัน ให้เริ่มจากปรับกีติกาทางของโดรนให้ชี้ไปยังจุดขึ้นบัน
รีโมทค่อนโถกลอ	จุดจะระบุตำแหน่งที่รีโมทค่อนโถกลอในบนของรีโมท ปรับกีติกาทางของรีโมทในระหว่างการบินเพื่อให้แน่ใจว่าลูกศรซึ่งไปที่รีโมทโดยการสั่งสัญญาณที่เหมือนกันกับจุดที่ต้องการ

- ระบบช่วยการมองเห็น: บุมนมองระบบช่วยการมองเห็นที่ขับเคลื่อนโดยระบบการมองเห็นในแบบบันจะเปลี่ยน กีติกาความเร็วในแบบบัน (ไปข้างหน้า ข้างหลัง ซ้าย และขวา) เพื่อช่วยให้ผู้ใช้ดำเนินการและสังเกตสิ่งที่ดูด望ใน ระหว่างเที่ยวบินได้



ความเร็วแบบบันดาลของโดรน	กีติกาทางของเส้นจะระบุถึงกีติกาทางปัจจุบันในแบบบันดาลของโดรน และความยาวของเส้นจะระบุถึงความเร็วในแบบบันดาลของโดรน
กีติกาทางบันดาลของระบบช่วยการบินของเห็น	ระบุกีติกาทางของบันดาลของระบบช่วยการบินของเห็น แต่ค้างไว้เพื่อสือกกีติกาทางการบินของเห็น
สลับไปเป็นแพนท์บันดาลย่อ	แต่เพื่อสลับจากบันดาลของระบบช่วยการบินของเห็นเป็นแพนท์บันดาลเล็ก
ย่อ	แต่เพื่อลดบันดาลของระบบช่วยการบินของเห็นให้อยู่ในระดับต่ำสุด
สูงสุด	แต่เพื่อเพิ่มบันดาลของระบบช่วยการบินของเห็นให้อยู่ในระดับสูงสุด
ล็อกแล้ว	ระบุกีติกาทางของบันดาลของระบบช่วยการบินของเห็นบันดูล็อก และเพื่อยกเลิกการล็อก

17. ขึ้นบันดูอัตโนมัติ/ลงจอด/RTH

⬆️⬇️ : แต่กีตอคอน เมื่อค้างไว้เพื่อเริ่มขึ้นมา กดปุ่มค้างไว้เพื่อเริ่มขึ้นบันดูอัตโนมัติ

⌚ : แต่เพื่อเริ่มโหมด Smart RTH และทำให้โดรนบันดูแล็บมายังจุดขึ้นบันดูที่ค้างไว้ล่าสุด

18. Waypoint Flight (การบินแบบใช้จุดนำทาง)

➔➔: แต่เพื่อเปิดใช้งาน/ปิดใช้งาน Waypoint Flight

19. ย้อนกลับ

⟲ : แต่เพื่อย้อนกลับไปยังหน้า Home

กดค้างกีตอเพื่อถูกแกะการปรับกีบบล เพื่อปรับบุบกีบบล

แต่กีตอหน้าจอเพื่อเปิดใช้งานการวัดแสงกีจูดไฟฟ้าหรือการวัดแสงแบบบุบกีจูดไฟฟ้า ให้มองค่ารับแสง และโหมดการวัดแสงแบบบุบกีจูดและแสดงผลแต่งต่างกัน ทั้งนี้ขึ้นอยู่กับไฟฟ้า ไฟบล็อกค่ารับแสง และโหมดการวัดแสงแบบบุบกีจูด หลังจากใช้การวัดแสงบุบกีจูดแล้ว ให้กดบนหน้าจอค้างไว้เพื่อล็อกค่ารับแสง หากต้องการปลดล็อกค่ารับแสงให้กดบนหน้าจอค้างไว้อีกครั้ง



- ตรวจส่วนหัวแม่ไทร์ว่าชาร์จอุปกรณ์ของคุณเต็มแล้วก่อนจะเปิดแอป DJI Fly
- จำเป็นต้องใช้เบตเตอรี่เมื่อใช้แอป DJI Fly ติดต่ออุปกรณ์บริการเครือข่ายไร้สายของคุณเพื่อบอกราคาก่อนใช้ซึ่งยังคงหายใจต่อไป
- ถ้าคุณใช้ทรัพพ์เคลื่อนที่เป็นจุดภาพ ห้ามรับสายไฟที่เรียกว่าเข้ามายังหัวของคุณเพื่อบอกราคาก่อนใช้
- จ้านเคล็ดลับด้านความปลอดภัย คำเตือน และข้อสังวนสิกอร์ย่างถึงกัน รับทราบและดูจ้าวคำกำหนดให้กียวข้องพื้นที่ของคุณอาจไว้ คุณคือผู้รับผิดชอบผู้เดียวเท่านั้นที่ต้องรับทราบถึงข้อกำหนดให้กียวข้อง และการบินแบบที่ได้รับอนุญาต
- a. ล้านและก้าวความเข้าใจข้อความเตือนต่าง ๆ ก่อนใช้การบินอัตโนมัติและการลงจอดอัตโนมัติ
- b. ล้านและก้าวความเข้าใจถึงข้อความเตือนต่าง ๆ และข้อสังวนสิกอร์ ก่อนจะสลับใช้ใหม่ลดการบินแบบต่าง ๆ
- c. ล้านและก้าวความเข้าใจถึงข้อความเตือนต่าง ๆ และข้อสังวนสิกอร์ ก่อนจะสลับใช้ใหม่ลดการบินแบบต่าง ๆ
- d. ล้านและก้าวความเข้าใจถึงข้อความเตือนต่าง ๆ และคำเตือนข้อสังวนสิกอร์ เมื่ออยู่ใกล้หรืออยู่ใน GEO Zone
- e. ล้านและก้าวความเข้าใจถึงถึงข้อความเตือนต่าง ๆ ก่อนใช้ใหม่ลดการบินอัตโนมัติ
- ให้กดบนหน้าจอคุณลงจอดกับกีบ ณ ตำแหน่งที่ปลอดภัย หากมีข้อความแจ้งให้ดำเนินการดังกล่าว
- กบกบวข้อความเตือนทั้งหมดที่อยู่ในรายการที่แสดงในแอป ก่อนบินทุกครั้ง
- ใช้การสูบใช้งานในแอปเพื่อฝึกหัดการบินของคุณ หากคุณยังไม่เคยบินโดรนมาก่อน หรือถ้าคุณยังไม่ประสบการณ์ไม่เพียงพอที่จะบินโดรนอย่างมั่นใจ

-  • แคดข้อมูลแพทที่ของบริเวณที่คุณต้องการบินโดยโหมด โถมเชื่อมต่อ กับอันเนอร์เบ็ตค่อนข้างบินทุกครั้ง
• และปีอ็อกแบบมาเพื่อช่วยคุณในการบิน ใช้วิจารณญาณของคุณ และอย่าฟังแอปเปิล็อกควบคุณโดยรอบของคุณ การใช้งานแอปเปิล็อกคุณต้องเป็นไปตามข้อกำหนดการใช้งานของ DJI Fly และนโยบายความเป็นส่วนตัวของ DJI ว่าทั้งหมดอย่างละเอียดได้ในแอป

การบัน

ส่วนนี้อธิบายถึงการฝึกบันอย่างปลอดภัยและข้อก
ำหนดด้านการบัน

การบิน

เมื่อเดเรียมความพร้อมก่อนบินเรียบร้อยแล้ว ข้อแนะนำให้คุณฝึกหัดการบินของคุณและฝึกบินอย่างปลอดภัย ตรวจสอบให้แน่ใจว่าทุกการบินนั้นทำได้ในพื้นที่ล่วง โปรดอ่านหัวข้อในเกตเวย์ไปก่อนโถรลและ DJI Fly เพื่อทราบข้อมูลเกี่ยวกับการใช้รีโมทคอนโทรลและแอปเพื่อควบคุมโดรน

ข้อกำหนดสภาวะแวดล้อมทางการบิน

- อย่าใช้โดรนในสภาวะแวดล้อมที่รุนแรง รวมถึงเมืองลงลมตกร่อง 12 m/s หิม-ตก ฝนตก และหมอกลง
- บินให้พื้นที่เปิดโล่งกว้าง อาคารสูงและสิ่งก่อสร้างที่เป็นโลหะขนาดใหญ่อาจส่งผลต่อบริบทความถูกต้องของเซ็นเซอร์ GNSS ได้ ข้อแนะนำให้โดรนอยู่ห่างจากอาคารเหล่านี้อย่างน้อย 5 เมตร
- หมอบหลักสิ่งกีดขวาง ผู้ชน สายไฟฟ้าแรงสูง ต้นไม้ และแหล่งน้ำ ข้อแนะนำให้โดรนอยู่เหนือน้ำอย่างน้อย 3 เมตร
- ลดเสียงรบกวนให้บ้านอยู่ที่สุด โดยการหลีกเลี่ยงพื้นที่ที่มีกระระยะแม่เหล็กไฟฟ้าแรงสูง เช่น บริเวณใกล้สถานีไฟฟ้า สถานีไฟฟ้าอย่าง และอาคารที่มีการกระจายสัญญาณเสียงหรือภาพ
- ห้ามบินขึ้นจากระดับความสูงเกินกว่า 6,000 ม. (19,685 พู) เนื่องจากระดับน้ำทะเล สมรรถนะของโดรนและแบตเตอรี่ถูกจำกัดเมื่อ上升ที่ระดับความสูงที่สูง บินด้วยความระมัดระวัง
- ระยะการเบรกของโดรนได้รับผลกระทบจากจาระดับความสูงของการบิน ยิ่งระดับความสูงมากเท่าไหร่ ระยะการเบรกก็จะยิ่งมากขึ้น เมื่อยืนตัวบนพื้นที่สูงกว่า 3,000 ม. (9,843 พู) ผู้ใช้ควรเพิ่มระยะการเบรกในแนวโน้ม 25 m. เพื่อความปลอดภัยของการบิน
- โดรนไม่สามารถใช้ GNSS ได้ในสภาพภูมิภาคขั้วโลก เมื่อต้องบินในบริเวณเช่นนั้น ให้ใช้ระบบการบินของเครื่องเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางด้านล่าง
- อย่าขึ้นบินหากว่าตุ่นกำลังเคลื่อนที่ เช่น รถยนต์ เครื่องและเครื่องบิน
- ห้ามใช้โดรน รีโมทคอนโทรล แบบเตอร์ แลกเปลี่ยน กับชาร์จแบบเตอร์ไฟลัคกับอุบัติเหตุ เพลิงไหม้ การระเบิด น้ำท่วม สึนามิ เสาอากาศ ต้นหรือศิษะกล่ม แผ่นดินไหว ฟุน หรือพายุฤดูร้อน
- ใช้ชาร์จแบบเตอร์ที่ช่วงอุณหภูมิ 5 ° ถึง 40°C (41° ถึง 104°F)
- ใช้งานโดรน แบบเตอร์ รีโมทคอนโทรล และชาร์จแบบเตอร์ในสภาพแวดล้อมที่แห้ง
- ห้ามใช้ชาร์จแบบเตอร์ในสภาพแวดล้อมที่มีความชื้น

การใช้งานโดรนอย่างมีความรับผิดชอบ

เพื่อหลีกเลี่ยงการบาดเจ็บสาหัสและความเสียหายต่อกรรพ์สัน ให้ปฏิบัติตามกฎต่อไปนี้:

- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณไฟได้ใช้รีโมทคอนโทรล ดีมและออกออล ใช้ยาเสพติดหรือกำลังมีอาการวิงเวียนหรือชา อ่อนเพลีย คลื่นไส้ หรือมีอาการไม่สบายอื่นๆ ดังนั้นจึงควรหลีกเลี่ยงการบินในกรณีดังกล่าว
- เมื่อลงจอด ให้ปิดโดรนก่อน จากนั้นจึงปิดรีโมทคอนโทรล
- ห้ามปล่อย เปิด ยัง หรือขับเคลื่อนของที่บรรทุกไว้ซึ่งเป็นอันตรายลงบนหัวใจที่สำคัญ บุคคล หรือสัตว์ ฯ ซึ่งอาจทำให้เกิดการบาดเจ็บหรือความเสียหายต่อกรรพ์สัน
- ห้ามใช้โดรนที่ตกหรือเสียหายจากอุบัติเหตุ หรือโดรนที่อยู่ในสภาพไม่ดี
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้รับการฝึกอบรมอย่างเพียงพอและมีแผนฉุกเฉินสำหรับเหตุฉุกเฉินหรือเมื่อเกิดเหตุการณ์ชัน
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่ามีแผนการบินและอย่างใดอย่างหนึ่ง
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้รับการฝึกอบรมอย่างเพียงพอและมีแผนฉุกเฉินสำหรับเหตุฉุกเฉินหรือเมื่อเกิดเหตุการณ์ชัน
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้รับการฝึกอบรมอย่างเพียงพอและมีแผนฉุกเฉินสำหรับเหตุฉุกเฉินหรือเมื่อเกิดเหตุการณ์ชัน

จะเป็นข้อบังคับ และมาตรฐานทางศีลธรรมในการต้องสืบ

8. ห้ามใช้ผลิตภัณฑ์นี้ด้วยเหตุผลอื่นใดนอกเหนือจากการใช้งานส่วนตัวทั่วไป
9. ห้ามใช้เพื่อวัตถุประสงค์ที่ผิดกฎหมายหรือไม่เหมาะสม เช่น การสอดแนม การปฏิบัติการทางทหาร หรือการสืบสวนที่ไม่ได้รับอนุญาต
10. ห้ามใช้ผลิตภัณฑ์นี้เพื่อหมิ่นประมาท ละเมิด ก่อความ ติดตาม ข่มขู่ หรือละเมิดสิทธิทางกฎหมาย เช่น สิทธิในความเป็นส่วนตัวและซื่อเสียงของผู้อื่น
11. ห้ามบุกรุกพื้นที่ส่วนตัวของผู้อื่น

ข้อจำกัดการบินและ GEO Zone (พื้นที่ควบคุมการบิน)

ระบบ GEO (Geospatial Environment Online)

ระบบ Geospatial Environment Online (GEO) ของ DJI เป็นระบบสารสนเทศด้านโลกที่ให้ข้อมูลแบบเรียลไทม์เกี่ยวกับความปลอดภัยของการบินและการอัปเดตข้อจำกัด และป้องกัน UAV ไม่ให้บินในบริเวณที่มีภัยต่อสถานการณ์พิเศษ สามารถปลดล็อกพื้นที่ท่องเที่ยวอย่างปลอดภัยให้บินได้ ก่อนหน้านี้นั้น ผู้ใช้ต้องส่งคำขอปลดล็อกตามระดับข้อจำกัดปัจจุบันในพื้นที่การบินที่ต้องการ

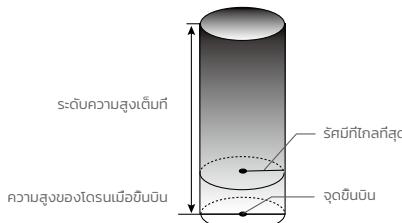
ระบบ GEO อาจไม่ได้ปรับตัวตามกฎหมายและระเบียบข้อบังคับของท้องถิ่นอย่างครบถ้วน ผู้ใช้งานต้องรับผิดชอบในการบินของตนเองและต้องปรึกษาตักข่าวของท้องถิ่นเกี่ยวกับข้อกำหนดทางกฎหมายและกฎหมายของประเทศที่เกี่ยวข้องก่อนที่จะขอปลดล็อกการบินในพื้นที่ท่องเที่ยว ก่อนบิน สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับระบบ GEO โปรดไปที่ <https://www.dji.com/flysafe>

ข้อจำกัดการบิน

ด้วยเหตุผลด้านความปลอดภัย ข้อจำกัดการบินมีการเปิดใช้งานตามค่าเริ่มต้น เพื่อช่วยให้ผู้ใช้ใช้งานโดยรับได้อย่างปลอดภัย ผู้ใช้สามารถตั้งค่าข้อจำกัดการบินได้ทั้งความสูงและระยะทาง ข้อจำกัดด้านระดับความสูง ข้อจำกัดด้านระยะทาง และพังก์ชัน GEO Zone จะทำงานพร้อมกันเพื่อให้เกิดความปลอดภัยในการบินเมื่อ GNSS ใช้งานได้ มีเพียงระดับความสูงเท่านั้นที่ถูกจำกัดได้ เมื่อ GNSS ใช้งานไม่ได้

ข้อจำกัดด้านระดับความสูงและระยะทาง

ข้อจำกัดด้านระดับความสูงและระยะทางสามารถปรับเปลี่ยนได้ใน DJI Fly เมื่อพิจารณาจาก การตั้งค่าเหล่านี้ โดรนจะบินในขอบเขตจำกัดตามที่แสดงด้านล่าง:



เมื่อ GNSS ใช้งานได้

	ขัดจำกัดการบิน	แอป DJI Fly
ระดับความสูงที่สูงที่สุด	ระดับความสูงของโดรนไม่สามารถเกินจากค่าที่ระบุ	คำเตือน: ถึงระดับความสูงที่จำกัด
รัศมีที่ไกลที่สุด	ระยะห่างของโดรนต้องอยู่ในขอบเขตที่ใกล้ที่สุด	คำเตือน: ถึงจุดใกล้ที่สุดที่จำกัด

เมื่อไฟระบบจับภาพตัดกู้ด้านล่างเท่านั้นที่ใช้งาน

	ขัดจำกัดการบิน	แอป DJI Fly
ระดับความสูงที่สูงที่สุด	ความสูงถูกจำกัดไว้ที่ 30 เมตร เมื่อสัญญาณ GNSS อ่อน ความสูงถูกจำกัดไว้ที่ 3 เมตร เมื่อสัญญาณ GNSS อ่อน และสภาพแสงไม่เพียงพอ	คำเตือน: ถึงระดับความสูงที่จำกัด
รัศมีที่ใกล้ที่สุด	ข้อจำกัดของรัศมีที่ใกล้ปิดใช้งานและไม่สามารถรับการแจ้งเตือนในแอปได้	

- ⚠** • ชัดจำกัดระดับความสูงเบื้อง GNSS สัญญาณอ่อนจะไม่ถูกจำกัด หากสัญญาณ GNSS แรงเมื่อเปิดเครื่องโดยนั้น
- ก้าวโดรนที่ขัดจำกัดไว้ คุณจะยังคงควบคุมโดรนได้ แต่จะไม่สามารถบินต่อไปได้ ถ้าโดรนบินออกโปรดหันกลับเข้ามาอยู่ภายใต้ขอบเขตโดยอัตโนมัติ เมื่อสัญญาณ GNSS แรง
 - เพื่อความปลอดภัย อย่าบินใกล้สถานที่บันทึกเสียงบันทึกเสียงบันทึกในระดับความสูงต่ำ พร้อมแนะนำหัวทางประเทศและพื้นที่เสียง เช่น โรงไฟฟ้า ฯ-คำเตือนขึ้นในแอป DJI Fly เมื่ออยู่ใน GEO Zone

GEO Zone

GEO Zone ทุกแห่งมีแจ้งไว้ในเว็บไซต์การของ DJI ที่ <http://www.dji.com/flysafe/geo-map> GEO Zone แบ่งเป็นหมวดประเทศ รวมถึงพื้นที่ เช่น สถานที่พิเศษที่ห้ามบินในระดับความสูงต่ำ พร้อมแนะนำหัวทางประเทศและพื้นที่เสียง เช่น โรงไฟฟ้า ฯ-คำเตือนขึ้นในแอป DJI Fly เมื่ออยู่ใน GEO Zone

การปลดล็อก GEO Zone

เพื่อตอบสนองความต้องการที่แท้ต่างกันของผู้ใช้ DJI มีให้บริการปลดล็อกสองโหมด การปลดล็อกด้วยตนเอง และการปลดล็อกแบบกำหนดเอง ผู้ใช้สามารถกรองขอบเขตในแอป DJI Fly Safe

การปลดล็อกด้วยตนเอง เป็นมาตรฐานที่ต้องการให้ได้รับการปลดล็อกโดยอัตโนมัติแล้ว ผู้ใช้ต้องลงสิ่งที่ต้องการปลดล็อกในแอป DJI Fly Safe ที่ <https://fly-safe.dji.com> เมื่อคำขอปลดล็อกได้รับการอนุมัติแล้ว ผู้ใช้สามารถเชื่อมต่อในขอบเขตในแอป DJI Fly การล็อกในการปลดล็อกผ่านแอป DJI Fly ผู้ใช้อาจปล่อยหรือบินโดรนไปปั้งบนขอบเขตได้รับอนุมัติแล้วได้โดยตรง และกำหนดหมายและกำหนดเวลาใน DJI Fly เพื่อปลดล็อกเหตุ

การปลดล็อกแบบกำหนดเอง ได้ปรับแต่งสำหรับผู้ใช้ที่มีข้อกำหนดพิเศษ โดยผู้ใช้จะกำหนดพื้นที่ทำการบินได้เอง และจัดเตรียมเอกสารอนุญาตทำการบินเฉพาะตามความต้องการของผู้ใช้ที่แท้ต่างกัน สามารถใช้ตัวเลือกการปลดล็อกได้ในทุกประเทศและทุกภูมิภาค และสามารถร้องขอได้ผ่านทางเว็บไซต์ DJI Fly Safe ที่ <https://fly-safe.dji.com>

- ⚠** • เพื่อให้บันทึกถึงความปลอดภัยของเที่ยวบิน โดรนจะไม่สามารถบินออกจากเขตที่ปลดล็อกได้หลังจากที่ได้รับบันทึกพื้นที่ดังกล่าวแล้ว หากจุดที่บันทึกอยู่นอกเขตที่ปลดล็อก โดรนจะไม่สามารถกลับจุดที่บันทึกได้

รายการตรวจสอบก่อนขึ้นบิน

- ตรวจสอบให้แน่ใจว่ารีโมทคอนโทรล อุปกรณ์น้ำหนักส่วนที่ 2 และแบตเตอรี่ได้รับอัจฉริยะต้องชำรุดเท่านั้น
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าแบตเตอรี่ได้รับอัจฉริยะและไฟพัดล็อกติดกับตัวโดรนอย่างแน่นหนา
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าแบตเตอรี่ได้รับการอุดกั๊กแล้ว
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่ากีบบูลและกล้องกำลังบันทึกต่อ
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่มีอะไรกีดขวางบนอุปกรณ์และไม้อุตสาหกรรมที่กำลังบันทึกต่อ
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่า DJI Fly เชื่อมต่อ กับ ไดร์บอร์ดได้เรียบร้อย
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเลเซอร์สกอตต์และเซ็นเซอร์ระบบจับภาพวัดความเร็วสามารถทำงานได้ตามกำหนด
- ใช้เฉพาะอะไหล่และอุปกรณ์แท้ของ DJI เท่านั้น อะไหล่ที่ไม่ใช่ของ DJI หรืออะไหล่จากโรงงานที่ DJI ไม่ได้รับรองอาจทำให้ระบบทำงานผิดปกติและเกิดอันตรายได้
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่า Remote ID เป็นปัจจุบันและใช้งานได้หลังจากได้รับการตั้งค่าอย่างถูกต้องตามระบบเบียนบังคับของท้องถิ่น
- ทำความสะอาดเครื่องบินและรีโมทคอนโทรลก่อนการทำงานเป็นปกติ

ขั้นบิน/ลงจอดแบบอัตโนมัติ

ขั้นบินอัตโนมัติ

ใช้การขึ้นบินอัตโนมัติ:

- เปิดแอป DJI Fly และเข้าสู่บุญมูลของกล้อง
- นำตัวมุกขึ้นตอนในรายการตรวจสอบก่อนขึ้นบินให้ครบถ้วน
- แตะ ถ้าสภาพแวดล้อมปลดภัยในการบินขึ้น กดค้างที่ปุ่มเพื่อหยุดยั้ง
- ไดร์บอร์ดขึ้นบินและบินอยู่กับที่เหนือพื้นดิน 1.2 เมตร

จอดอัตโนมัติ

ใช้การลงจอดอัตโนมัติ:

- แตะ ถ้าสภาพแวดล้อมปลดภัยที่จะลงจอด กดปุ่มถ้าเงินเดือนยังคง
- การลงจอดอัตโนมัติสามารถยกเลิกได้โดยการแตะ
- ถ้าระบบจับภาพวัดความเร็วทำงานเป็นปกติ การสแกนพื้นดินก่อนลงจอดจะใช้งานได้
- ไม้อุตสาหกรรมหลังจากลงจอด

ติดเครื่อง/ดับเครื่องมอเตอร์

การติดเครื่องมอเตอร์

คำสั่งจากต้นไอย酷แบบผสมพลาสติก (CSC) ใช้เพื่อเริ่มการทำงานของมอเตอร์ ดับคันโยกทั้งสองข้างลงไป กบบุบด้านใน หรือปัดออกไปที่บุบด้านนอก เพื่อเริ่มการทำงานของมอเตอร์ เมื่อมอเตอร์ติดและหมุนแล้ว ปล่อยคันโยกทั้งสองข้างกลับพร้อมกัน

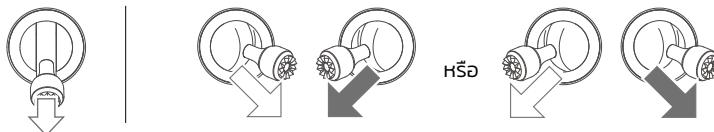


ดับเครื่องมอเตอร์

การดับเครื่องมอเตอร์ทำได้สองวิธี

วิธีที่ 1: เมื่อไถรบลงจอด ดับคันโยกห้ายางลงและค้างไว้ บอเตอร์จะหยุดหลังจาก 1 วินาที

วิธีที่ 2: เมื่อไถรบลงจอดแล้ว ให้ใช้ CSC แบบเดียวกับที่ใช้ในการสตาร์ทบอเตอร์ บอเตอร์จะดับหลังจากส่องวินาที ปล่อยคันโยกทั้งสองข้างกลับกันก็จะมอเตอร์ดับ



วิธีที่ 1

วิธีที่ 2



• หากมอเตอร์เริ่มทำงานโดยไม่คาดคิด ให้ใช้ CSC เพื่อดับเครื่องมอเตอร์ทันที

ดับเครื่องมอเตอร์ระหว่างบิน

การดับเครื่องมอเตอร์ระหว่างบินอาจทำให้ไถรบตกได้ การดับเครื่องมอเตอร์ระหว่างบินควรทำทึบเฉพาะเมื่อกิตเดเหตุการณ์ฉุกเฉินเท่านั้น เช่น เกิดการชน หรือเมื่อไถรบคงบุบคุบไฟดับและกำลังจะบินเข้าหรือบินเด้งลงอย่างรวดเร็ว ไถรบหมุนกลางจากภาค หรือบนมอเตอร์สีดูดบัน การดับเครื่องมอเตอร์ระหว่างบินใช้ขั้นตอน CSC แบบเดียวกับที่ทำตอนติดเครื่อง การดึงค่าเริ่มต้นสามารถเปลี่ยนแปลงได้ใน DJI Fly

ทดสอบการบิน

ขั้นตอนบิน/ลงจอด

1. วางแผนรีบินพื้นที่ให้ล่วง ระบบเรียบโดยที่ไฟแสดงสถานะไดรverb ขึ้นหากคุณ
2. เปิดโดรนและรีบินก่อนโกรธ
3. เปิดแอป DJI Fly และเข้าสู่ระบบของกล้อง
4. ตรวจสอบว่าจะดำเนินการต่อรองอุปกรณ์และจุดลงจอด เช่น การบันทึกภาพจากไฟมีคำเตือนการทำงานผิดปกติใน DJI Fly
5. ดับคันโยกการบินขึ้น/ลงแบบเดิม (Throttle) ขึ้นเบ้า ๆ เพื่อบินบันหารือใช้ไฟเบดบินบันอัตโนมัติ
6. ดับคันโยกการบินขึ้น/ลงแบบเดิม (Throttle) ลงหรือใช้ไฟเบดลงจอดอัตโนมัติเพื่อลงจอด
7. หลังจากการลงจอด ดับคันโยกการบินขึ้น/ลงแบบเดิม (Throttle) ลงล่างแล้วค้างไว้ มองต่อจะเหยียดหลังจาก 1 วินาที
8. ปิดโดรนและปิดรีบินก่อนโกรธ

วิธีแนะนำการใช้งานและเคล็ดลับ

1. รายการต่อรองที่สามารถบินออกแบบบินมาเพื่อช่วยให้คุณบินได้อย่างปลอดภัยและเพื่อให้แบ่งเวลาคุณถ่ายวิดีโอได้ระหะ ระหว่างบิน ต่อรองรายการต่อรองที่สามารถบินก่อนบันหารือใช้ครอบทุกชั้นก่อนการบินทุกครั้ง
2. เลือกไฟเบดการใช้งานกับอุปกรณ์ที่ต้องการใน DJI Fly
3. ใช้ไฟเบด Normal หรือไฟเบด Cine เพื่อบินกีวิดีโอ
4. ห้ามบินในสภาพอากาศที่เลวร้าย เช่น เมืองฝนตกหรือลมแรง
5. เลือกการถ่ายค่ากล้องที่เหมาะสมกับความต้องการของคุณที่สุด
6. ลองทดสอบการบินเพื่อสร้างเส้นทางการบิน และเพื่อดูสภาพแวดล้อมก่อนบินจริง

⚠ • ต่อรองสบให้แบ่งเวลาได้ทางโดรนแบบพื้นผิวน้ำและบันทึกก่อนบิน ห้ามบินบันจากฝ่ามือหรือบนที่สูง ดับด้วยมือของคุณ

ກາຄພນວກ

ภาคผนวก

ข้อมูลจำเพาะ:

รายละเอียด	ค่า
น้ำหนักเมื่อขึ้นบัน	895 ก.
ขนาด (ยาวxกว้างxสูง)	เมื่อพับ (ไม่รวมใบพัด): 221×96.3×90.3 มม. เมื่อหางออก (ไม่รวมใบพัด): 347.5×283×107.7 มม.
ระยะทางแบตเตอรี่	380.1 ม.
ความเร็วขณะบินขึ้น	ใหมด S: 1 ม/ส-8 ม/ส ใหมด N: 1 ม/ส-6 ม/ส ใหมด C: 1 ม/ส-6 ม/ส
ความเร็วขณะบินลง	1 ม/ส-6 ม/ส
ความเร็วแบบรวม (ใกล้เคียงกับระดับน้ำตกเฉลี่ย)	ใหมด S: 1 ม/ส-21 ม/ส; ใหมด S (EU): 1 ม/ส-19 ม/ส ใหมด N: 1 ม/ส-15 ม/ส ใหมด C: 1 ม/ส-15 ม/ส
ความสูงสุดที่บินขึ้นได้	6,000 เมตร
ระยะเวลาบินได้ตามที่สุด	46 นาที (วัสดุระหว่างบินที่ 32.4 กม./ชม. ในสภาพแวดล้อมที่ไม่มีลม)
เวลาบินอยู่ที่บินสูงสุด (ไม่มีลม)	40 นาที
ระยะทางบินได้ไกลที่สุด	30 กม.
การต้านความเร็วลมสูงสุด	12 ม/ส
มุมเอียงสูงสุด	35°
ความเร็วแบบบุรุษสูงสุด	200°/ส
อุณหภูมิในการทำงาน	-10° ถึง 40°C (14° ถึง 104°F)
GNSS	GPS + Galileo + BeiDou
ระยะความแม่นยำในการบินอยู่ที่บิน	แนวตั้ง: ±0.1 ม. (พร้อมการปรับตำแหน่งการบองเห็บ) ±0.5 ม. (พร้อมการปรับตำแหน่ง GNSS) แนวราบ: ±0.3 ม. (พร้อมการปรับตำแหน่งการบองเห็บ) ±0.5 ม. (พร้อมการปรับตำแหน่งระบบความแม่นยำสูง)
เก็บข้อมูลภายใน	8 GB (พื้นที่ว่าง 7.9 GB)
กล้อง	
เซ็นเซอร์	4/3 CMOS Effective Pixels: 20 MP
เลนส์	FOV: 84° ฟอร์แมตเก็บเท่ากับ: 24 มม. รับแสง: f/2.8-f/11 ระยะการถ่ายภาพ: 1 เมตรถึงระยะอนันต์ (พร้อมไฟฟ้าอัตโนมัติ)
ระยะ ISO	วิดีโอ [*] ปกติและภาพเคลื่อนไหวช้า 100-6400 (ปกติ) 400-1600 (D-Log) 100-1600 (HLG) กลางคืน: 800-12800 (ปกติ) ภาพถ่าย: 100-6400
สปีดชัตเตอร์อิเล็กตรอนิกส์	1/8000-8 s
ขนาดภาพถ่ายสูงสุด	5280 × 3956

การถ่ายภาพนิ่ง	ภาพเดียว: 20 MP ถ่ายครองเวลา: 20 MP, 3/5 Frames ที่ 0.7EV Step ช่องถูกบล็อก: 20 MP 2/3/5/7/10/15/20/30/60 บล็อก
ความละเอียดวิดีโอ	H.264/H.265 5.1K: 5120 × 2700@24/25/30/48/50fps DCI 4K: 4096×2160@24/25/30/48/50/60/120*fps 4K: 3840×2160@24/25/30/48/50/60/120*fps FHD: 1920×1080@24/25/30/48/50/60/120*/200*fps * เฟรมเรตเพิบบ์ก็ วิดีโอด้วยได้จะเป็นเพิบบ์วิดีโอกาแฟเคลื่อนไหวช้า
อัตราบีตของวิดีโอสูงสุด	H.264/H.265: 200Mbps
ไฟล์ที่รองรับ	exFAT
ฟอร์แมตภาพถ่าย	JPEG/DNG (RAW)
รูปแบบวิดีโอ	MP4/MOV (MPEG-4 AVC/H.264, HEVC/H.265)
สี	ปกติ/HLG/D-Log
กิมบอส	
กันสั่น	3-axis (Tilt, Roll, Pan) Tilt: -135° ถึง +60° Roll: -45° ถึง +45° Pan: -27° ถึง +27°
ขอบเขตการควบคุม	Tilt: -90° to 35° Pan: -5° ถึง 5°
ความเร็วควบคุมสูงสุด (Tilt)	100°/s
ขอบเขตการสั่นสะเทือนเชิงบุบ	±0.007°
ระบบรับสัญญาณ	
ประเภท	ระบบจับภาพวัดถือรอบแกนทางและระบบเซนเซอร์อินฟราเรด
ระบบการมองเห็นด้านหน้า	ขอบเขตการประมีนอย่างแม่นยำ: 0.5-20 เมตร ขอบเขตการตรวจจับ: 0.5-200 เมตร ความเร็วในการรับสัญญาณแบบมีประสิทธิภาพ: ≤15 m/s FOV: 90° (แนวราบ), 103° (แนวตั้ง)
ระบบการมองเห็นด้านหลัง	ขอบเขตการประมีนอย่างแม่นยำ: 0.5-16 เมตร ความเร็วในการรับสัญญาณแบบมีประสิทธิภาพ: ≤12 m/s FOV: 90° (แนวราบ), 103° (แนวตั้ง)
ระบบจับภาพด้านข้าง	ขอบเขตการประมีนอย่างแม่นยำ: 0.5-25 เมตร ความเร็วในการรับสัญญาณแบบมีประสิทธิภาพ: ≤15 m/s FOV: 90° (แนวราบ), 85° (แนวตั้ง)
ระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวาง	ขอบเขตการประมีนอย่างแม่นยำ: 0.2-10 เมตร ความเร็วในการรับสัญญาณแบบมีประสิทธิภาพ: ≤6 m/s FOV: 100° (ด้านหน้าและด้านหลัง), 90° (ซ้ายและขวา)
ระบบการมองเห็นด้านล่าง	ขอบเขตการประมีนอย่างแม่นยำ: 0.3-18 เมตร ความเร็วในการรับสัญญาณแบบมีประสิทธิภาพ: ≤6 m/s FOV: 130° (ด้านหน้าและด้านหลัง), 160° (ซ้ายและขวา)
สภาพแวดล้อมในการใช้งาน	ด้านหน้า ด้านข้าง ด้านบน ด้านหลัง: พื้นผิวที่มองเห็นได้ และเพียงพอที่ lux >15 ด้านล่าง: พื้นผิวไม่ลักษณะแสงและมองเห็นได้ที่มีการสะท้อนแสง >20% เช่น ผ้าใบฟ้า คุณ แสงเพียงพอที่ lux >15 พื้นผิวที่มีลวดลายขัดเจน

ការសំងខ័ម្យ	
ន-បតារាសំងវគ្គិខូ	O3+
គុណភាពឈុំឈុំនីងសេបសេជាតិ	ទីនៃកគននៃកែវលេខ 1080p@30fps/1080p@60fps
គាន់ដើរការកាំងការ	2.4000-2.4835 GHz, 5.725-5.850 GHz
ន-យោកាសំងស៊ិធម្មានក្រុកពីតុក (ឱ្យមែងបិះកុំហេង ឱ្យបានបរកគុណ)	15 កុំតុក (FCC), 8 កុំតុក (CE/SRRC/MIC) វិនិត្យសភាពវេតលំខែកិច្ចស៊ិធម្មានរបកគុណ បញ្ហូលបាញ់ពេជ្រិន និងថាមពេជ្រិន នៃការសំងស៊ិធម្មានក្រុកពីតុក។ ក្នុងការសំងស៊ិធម្មានក្រុកពីតុក និងក្នុងការបិះកុំហេង ឱ្យបានបរកគុណ និងថាមពេជ្រិន នៃការសំងស៊ិធម្មានក្រុកពីតុក។
ថែការសំងស៊ិធម្មាន (FCC)	សំរបគុណមាត្រា (កុំតុកបិះដំឡើង ឱ្យបានបរកគុណ និងថាមពេជ្រិន): ព្រមាល់ 1.5-3 កុំតុក សំរបគុណប្រាកបការ (កុំតុកបិះដំឡើង ឱ្យបានបរកគុណ និងថាមពេជ្រិន): ព្រមាល់ 3-9 កុំតុក សំរបគុណប៉ូយ (កុំតុកបិះដំឡើង ឱ្យបានបរកគុណ និងថាមពេជ្រិន): ព្រមាល់ 15 កុំតុក បញ្ហូលដែលឱ្យបានបរកគុណសំរាប់ការផ្តល់ការឈុំឈុំស៊ិធម្មានរបកគុណ និងថាមពេជ្រិន នៃការសំងស៊ិធម្មានក្រុកពីតុក និងក្នុងការបិះកុំហេង ឱ្យបានបរកគុណ និងថាមពេជ្រិន នៃការសំងស៊ិធម្មានក្រុកពីតុក។
គាន់ទឹកនៃការតាមបុណ្ណោះអេឡិចត្រូនុក្រុមសំរាប់ការឈុំឈុំស៊ិធម្មាន	O3+: 5.5 MB/s (ទីនៃកគននៃកែវលេខ DJI RC/RC-N1) Wi-Fi 6: 80 MB/s*
គាន់ទឹកនៃការតាមបុណ្ណោះអេឡិចត្រូនុក្រុមសំរាប់ការឈុំឈុំស៊ិធម្មាន	វិនិត្យសភាពវេតលំខែកិច្ចស៊ិធម្មានរបកគុណ និងថាមពេជ្រិន នៃការសំងស៊ិធម្មានក្រុកពីតុក និងក្នុងការបិះកុំហេង ឱ្យបានបរកគុណ និងថាមពេជ្រិន នៃការសំងស៊ិធម្មានក្រុកពីតុក។
គាន់អប់រំ (បីប៉ុណ្ណោះបុណ្ណោះអេឡិចត្រូនុក្រុមសំរាប់ការឈុំឈុំស៊ិធម្មាន)	130 ms (ទីនៃកគននៃកែវលេខ DJI RC/RC-N1)
សោគាកាត់	សោគាកាត់ 4 សោគ, 2T4R
ការកំសែកនៃការសំងស៊ិធម្មាន (EIRP)	2.4 GHz: <33 dBm (FCC); <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.8 GHz: <33 dBm (FCC), <30 dBm(SRRC), <14 dBm(CE)
បែបតាមរីតួនបង្កើតរួចរាល់	
គាន់អប់រំ	5000 mAh
ផែនធានីអេឡិចត្រូនុក្រុម	15.4 V
មិនបានអេឡិចត្រូនុក្រុម	17.6 V
បណ្តិ៍សំរាប់បែបតាមរីតួនបង្កើតរួចរាល់	LiPo 4S
ផលិ៍សំរាប់បែបតាមរីតួនបង្កើតរួចរាល់	77 Wh
បានអប់រំ	335.5 g.
អុនអក្សរីមិនបានមានការកំសែក	5° តើង 40°C (41° តើង 104°F)
កិច្ចសំរាប់បែបតាមរីតួនបង្កើតរួចរាល់	
Input	100-240 V AC (47-63 Hz) 2.0 A
Output	USB-C: 5.0 V = 5.0 A/9.0 V = 5.0 A/12.0 V = 5.0 A/15.0 V = 4.3 A/20.0 V = 3.25 A/5.0 V-20.0 V = 3.25 A USB-A: 5 V = 2 A
ការកំសែក	65 W
អុនអក្សរីមិនបានមានការកំសែក	5° តើង 40°C (41° តើង 104°F)
ការរៀបចំកិច្ច	
ការកំសែក SD	SDXC, UHS-I Speed Grade 3 rating microSD card

การ์ด microSD ที่แนะนำ

Lexar 1066x 64GB V30 A2 microSDXC
 Lexar 1066x 128GB V30 A2 microSDXC
 Lexar 1066x 256GB V30 A2 microSDXC
 Lexar 1066x 512GB V30 A2 microSDXC
 SanDisk High Endurance 64GB V30 microSDXC
 SanDisk High Endurance 128GB V30 microSDXC
 SanDisk High Endurance 256GB V30 microSDXC
 Kingston Canvas Go! Plus 64GB V30 A2 microSDXC
 Kingston Canvas Go! Plus 128GB V30 A2 microSDXC
 Kingston Canvas Go! Plus 256GB V30 A2 microSDXC
 Kingston Canvas Go! Plus 512GB V30 A2 microSDXC
 Samsung EVO Plus 512GB V30 A2 microSDXC
 Samsung PRO Plus 256GB V30 A2 microSDXC
 Samsung PRO Plus 512GB V30 A2 microSDXC

รีโมทคอนโทรล DJI RC-N1

ระบบการส่ง	เมื่อใช้ร่วมกับการกำหนดค่าฮาร์ดแวร์เดิม ๆ ของโดรน รีโมทคอนโทรล DJI RC-N1 จะรองรับเทคโนโลยีการส่งสัญญาณดังต่อไปนี้ซึ่งเปิดใช้งานได้โดยอัตโนมัติ: a. DJI Mini 2 / DJI Mavic Air 2: O2 b. DJI Air 2S: O3 c. DJI Mavic 3 Classic/DJI Mavic 3/DJI Mavic 3 Cine: O3+
ระยะเวลาในการใช้งาน	6 ชั่วโมง (โดยไม่ใช้รักษาอุปกรณ์เคลื่อนที่) 4 ชั่วโมง (โดยใช้รักษาอุปกรณ์เคลื่อนที่)
ประเภท USB Port ที่รองรับ	Lightning, Micro USB, USB-C
ขนาดอุปกรณ์เคลื่อนที่สูงสุดที่รองรับ (H×W×T)	180 มม. × 86 มม. × 10 มม.
อุณหภูมิในการทำงาน	-10° สูง 40°C (14° สูง 104°F)
กำลังในการส่งสัญญาณ (EIRP)	2.4 GHz: ≤26 dBm (FCC), ≤20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.8 GHz: ≤26 dBm (FCC/SRRC), ≤14 dBm (CE)
อุณหภูมิขณะชาร์จ	5° สูง 40°C (41° สูง 104°F)
แรงดันไฟ	3.6 V

รีโมทคอนโทรล DJI RC**การส่งข้อมูล**

ระบบการส่งวิดีโอ	เมื่อใช้ร่วมกับการกำหนดค่าฮาร์ดแวร์ต่าง ๆ ของโดรน รีโมทคอนโทรล DJI RC จะเลือกเวลาระบบที่ดีที่สุดโดยอัตโนมัติสำหรับการอัปเดต โดยรองรับเทคโนโลยีการส่งสัญญาณ O3+ เมื่อเชื่อมต่อ กับ DJI Mavic 3 Classic
ความถี่ในการทำงาน	2.4000 - 2.4835 GHz, 5.725 - 5.850 GHz
กำลังในการส่งสัญญาณ (EIRP)	2.4 GHz: <26 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.8 GHz: <26 dBm (FCC), <23 dBm (SRRC), <14 dBm (CE)
ระยะการส่งสัญญาณสูงสุด (ไม่มีสิ่งกั้นขวาง ปราศจากสัญญาณรบกวน)	15 ก้าวเมตร (FCC), 8 ก้าวเมตร (CE/SRRC/MIC)
ระยะการส่งสัญญาณ (ในสถานการณ์ทั่วไป)	สัญญาณรบกวนรุนแรง (เช่น ไฟกลางเมือง): 1.5-3 กม. สัญญาณรบกวนปานกลาง (เช่น ชาวบ้านเมือง บริเวณเมืองเล็ก ๆ): 3-7 กม. ไม่มีสัญญาณรบกวน (เช่น พื้นที่ชนบท ชายหาด): 7-12 กม.

Wi-Fi

โปรโตคอล	802.11a/b/g/n
ความถี่ในการทำงาน	2.4000-2.4835 GHz; 5.150-5.250 GHz; 5.725-5.850 GHz
กำลังในการส่งสัญญาณ (EIRP)	2.4 GHz: <23 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 4.2
ความถี่ในการทำงาน	2.4000-2.4835 GHz
กำลังในการส่งสัญญาณ (EIRP)	<10 dBm
ทวีป	
อุณหภูมิในการทำงาน	-10° ถึง 40°C (14° ถึง 104°F)
GNSS	GPS + BeiDou + Galileo
ความจุแบตเตอรี่	5,200 mAh
ชนิดของแบตเตอรี่	Li-ion
ระบบสารเคมี	LiNiMnCoO2
กระแส/แรงดันไฟฟ้าในการทำงาน	1250 mA@3.6 V
ความจุในการจัดเก็บข้อมูล	รองรับการ์ด microSD
การ์ด microSD	UHS-I Speed Grade 3 rating microSD card
ที่รองรับสำหรับในครอบคลุม DJI RC	DJI RC

การ์ด microSD	SanDisk Extreme 64GB V30 A1 microSDXC
ที่แนะนำสำหรับในครอบคลุม DJI RC	SanDisk Extreme 128GB V30 A2 microSDXC SanDisk Extreme 256GB V30 A2 microSDXC SanDisk Extreme 512GB V30 A2 microSDXC SanDisk Extreme Pro 64GB V30 A2 microSDXC SanDisk Extreme Pro 256GB V30 A2 microSDXC SanDisk Extreme Pro 400GB V30 A2 microSDXC SanDisk High Endurance 64GB V30 microSDXC SanDisk High Endurance 256GB V30 microSDXC Kingston Canvas Go Plus 64GB V30 A2 microSDXC Kingston Canvas Go Plus 256GB V30 A2 microSDXC Lexar High Endurance 64GB V30 microSDXC Lexar High Endurance 128GB V30 microSDXC Lexar 633x 256GB V30 A1 microSDXC Lexar 1066x 64GB V30 A2 microSDXC Samsung EVO Plus 512GB microSDXC

อัปเดตเฟิร์มแวร์

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

การใช้แอป DJI Fly

เมื่อคุณเชื่อมต่อโดรนหรือรีโมทคอนโทรลกับแอป DJI Fly คุณจะได้รับการเตือน เมื่อเมียเฟิร์มแวร์ใหม่พร้อมให้อัปเดต หากต้องการเริ่มอัปเดต ให้เข้าสู่ตัวรีโมทคอนโทรลหรืออุปกรณ์ใดก็ของคุณที่บันทึกอินเทอร์เน็ตและดำเนินการแบบง่าย คุณไม่สามารถอัปเดตเฟิร์มแวร์ได้ ถ้ารีโมทคอนโทรลไม่ได้เชื่อมต่อ กับโดรน ต้องใช้อินเทอร์เน็ต

การใช้งาน DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series)

อัปเดตโดยรับและเพิร์มแวร์ของรีโมทคอนโทรลแยกจากกันโดยใช้ DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series)

ดำเนินการตามคำแนะนำด้านล่างเพื่ออัปเดตเฟิร์มแวร์ของโดยรับ DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series):

1. เปิด DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series) และล็อกอินด้วยบัญชี DJI ของคุณ
2. เปิดโดยรับ และเชื่อมต่อโดยรับกับคอมพิวเตอร์ผ่านพอร์ต USB-C
3. เลือก DJI Mavic 3 Classic และคลิก Firmware Updates บนแผงด้านซ้าย
4. เลือกเวอร์ชันเฟิร์มแวร์ที่คุณต้องการอัปเดต
5. รายการดาวน์โหลดเฟิร์มแวร์ การอัปเดตเฟิร์มแวร์จะเริ่มเองอัตโนมัติ
6. โดยจะมีการรบกวนอัตโนมัติหลังจากอัปเดตเฟิร์มแวร์เรียบร้อย

ดำเนินการตามคำแนะนำด้านล่างเพื่ออัปเดตเฟิร์มแวร์ของรีโมทคอนโทรล DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series):

1. เปิด DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series) และล็อกอินด้วยบัญชี DJI ของคุณ
2. เปิดรีโมทคอนโทรล และเชื่อมต่อ กับคอมพิวเตอร์ผ่าน USB-C port โดยใช้สาย Micro USB
3. เลือก DJI Mavic 3 Classic Remote Controller และคลิก Firmware Updates บนแผงด้านซ้าย
4. เลือกเวอร์ชันเฟิร์มแวร์ที่คุณต้องการอัปเดต
5. รายการดาวน์โหลดเฟิร์มแวร์ การอัปเดตเฟิร์มแวร์จะเริ่มเองอัตโนมัติ
6. รอให้การอัปเดตเฟิร์มแวร์เรียบร้อย

- ⚠️ • ตรวจสอบให้แน่ใจว่าดำเนินการขั้นตอนห้ามด้วยไฟฟ้าอัปเดตเฟิร์มแวร์ ไม่เช่นนั้นการอัปเดตอาจล้มเหลว
• การอัปเดตเฟิร์มแวร์อาจใช้เวลาประมาณ 10 นาที เป็นเรื่องปกติที่ก้มบล็อกจะไม่ทำงาน ไฟแสดงสถานะโดย
ปกติจะเป็นสีฟ้าและโดยรับจะรุบตากอง รอจนกว่าการอัปเดตเสร็จเรียบร้อย
• ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคอมพิวเตอร์เชื่อมต่อ กับอินเทอร์เน็ตอยู่
• ก่อนจะอัปเดต ตรวจสอบให้แน่ใจว่าแบตเตอรี่ชาร์จแล้วอย่างน้อย 40% และรีโมทคอนโทรลชาร์จแล้วอย่าง
น้อย 30%
• ห้ามตัดการเชื่อมต่อโดยรับ กับคอมพิวเตอร์ระหว่างการอัปเดต
• ห้ามใช้อาร์ดิวินาและซอฟต์แวร์ DJI ไม่ได้รับอนุญาต

โปรดดูหมายเหตุการเผยแพร่ Mavic 3 Classic สำหรับข้อมูลการอัปเดตเฟิร์มแวร์เพิ่มเติมเพื่อการตรวจสอบกับ
ลับ

คำแนะนำในการบำรุงรักษา

เพื่อหลีกเลี่ยงการบาดเจ็บร้ายแรงต่อเด็กและสัตว์ โปรดปฏิบัติตามกฎระเบียบดังต่อไปนี้:

- ชันส่วนบนหดเล็ก เช่น สายเคเบิลและสายรัด เป็นอันตรายหากกลืนเข้าไป เก็บชันส่วนทั้งหมดให้พับมือเด็กและสัตว์
- เก็บแบบเตอร์เริดรอนอัจฉริยะและรีบโมดูลไฟฟ้าในกรอบโลหะสแตนเลส ห่างจากแสงแดดโดยตรงเพื่อให้แน่ใจว่าแบบเตอร์เริดรอน LiPo ในตัวจะไม่ร้อนเกินไป อุณหภูมิการเก็บรักษาที่แนะนำ: ระหว่าง 22° สูง 28° C (71° สูง 82° F) สำหรับระยะเวลาระหว่างการเก็บรักษานานกว่าสามเดือน ห้ามเก็บในสภาพแวดล้อมที่อยู่นอกช่วงอุณหภูมิ 14° สูง 113° F (-10° สูง 45° C)
- อย่าใช้กล้องในสัมผัสกับหัวหรือจมูกของเด็ก ฯ ห้ามเปียก ใช้ชุดหัวและหางด้วยผ้าเนื้อบุบกระชับหัวได้ การปิดโหมดที่ถอดลงในหัวอาจทำให้ส่วนประภูมิเสียหายถาวรสิ่งเดือน ห้ามใช้สารที่มีส่วนผสมของเหล็กอ่อนล้า เบนซิน กันเบอร์ หรือสารไวไฟอิน ฯ ในการทำความสะอาดหัวหรือบรู๊ฟหัวกล้อง ห้ามเก็บกล้องไว้ในพื้นที่ซึ่งมีฝุ่นมาก
- ห้ามเชื่อมต่อผลิตภัณฑ์นี้กับอุปกรณ์ USB ที่เก่ากว่าเวอร์ชัน 3.0 ห้ามเชื่อมต่อผลิตภัณฑ์นี้กับ "พาวเวอร์ USB" หรืออุปกรณ์ที่คล้ายกัน
- ตรวจสอบชั้นส่วนของโดรนทุกชั้นหลังจากเกิดการชนกับ ฯ ครั้ง ห้ามการซูกกระแทกอย่างรุนแรง หากมีปัญหาหรือชำรุด ฯ โปรดติดต่อตัวแทนจำหน่ายที่ได้รับอนุญาตของ DJI
- ตรวจสอบไฟแสดงระดับแบตเตอรี่อย่างสม่ำเสมอ เพื่อรักษาความปลอดภัย ไฟแสดงระดับแบตเตอรี่ปัจจุบันและอายุการใช้งานแบบเตอร์เริดร่วม แบบเตอร์เริดร่วม 200 ครั้ง ไม่แนะนำให้ใช้งานต่อหลังจากนั้น
- รายการตรวจสอบหลังการบิน
 - ตรวจสอบให้แน่ใจว่าแบบเตอร์เริดรอนอัจฉริยะและไฟพัดอยู่ในสภาพดี
 - ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเลนส์กล้องและเซ็นเซอร์ระบบจับภาพสวัสดิภาพดี
 - ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ติดตัวป้องกันกับบล็อกค้อนจัดเด็กหรือเครื่องยาน้ำ
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้เคลือบหัวกล้องโดยรีบโมดูลไฟฟ้าพับแนมเมอปิดเครื่องแล้ว
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้เคลือบหัวกล้องโดยรีบโมดูลไฟฟ้าพับเสากาคาดเมือปิดเครื่องแล้ว
- แบบเตอร์เริดร่องเข้าสู่หมุดสปอหลังจากการจัดเก็บเป็นเวลาบาน ชารงแบบเตอร์เริดเพื่อให้ออกจากใหม่ดลลสปอหลัง
- ใช้ฟิลเตอร์ ND หากจำเป็นต้องใช้งานกลางใน การบินรับแสง โปรดดูข้อมูลผลิตภัณฑ์ที่อยู่กับวิธีการติดตั้งฟิลเตอร์ ND
- จัดเก็บโดยรีบโมดูลไฟฟ้าแบบเตอร์เริดและหัวร่องไว้ในที่แห้ง
- กดแบบเตอร์เริดออกก่อนช่องบารู๊ฟโดย (เช่น การทำความสะอาดหัวหรือการติดและการถอดในพัด) ตรวจสอบให้แน่ใจว่าโดยร่องและไฟพัดสะอาดโดยการบังดึงสกรูประกอบหัวหรือฟันด้วยมือ อย่าทำความสะอาดโดยร่องด้วยผ้าเปียกหรือใช้บานยาทำความสะอาดหัวเด็กที่มีแลกอ่อนล้า ของเหลวสามารถดูดผ่านตัวเครื่องด้านบนของโดยร่องได้ ซึ่งอาจทำให้เกิดไฟฟ้าลัดวงจรและทำลายอุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ปิดแบบเตอร์เริดก่อนเปลี่ยนหน้าจอแบบเตอร์เริด

ขั้นตอนการแก้ไขปัญหา

- หากไม่สามารถใช้แบบเตอร์เริดก่อนการบินครั้งแรก ต้องตรวจสอบแบบเตอร์เริดโดยการหางแบบเตอร์เริดก่อนใช้งานเป็นครั้งแรก
- วิธีการแก้ไขปัญหาเกี่ยวกับมือถือและการโคลงเคลงในระหว่างการบิน คือการ IMU และเซ็นเซอร์ใน DJI Fly หากยังพบปัญหา ให้ติดต่อฝ่ายดูแลลูกค้าของ DJI

3. ไปมีพังก์ซัน
ตรวจสอบว่าแบตเตอรี่ไดรบอจจิรยะและรีไมก์คอนโทรลเมื่อการเปิดใช้งานโดยการชาร์จหรือไม่ หากยังพบปัญหาให้ติดต่อฝ่ายดูแลลูกค้าของ DJI
4. ปัญหาการเปิดและสตาร์ทเครื่อง
ตรวจสอบว่าแบตเตอรี่มีพลังงานหรือไม่ หากใช่ โปรดตัดต่อฝ่ายดูแลลูกค้าของ DJI หากไม่สามารถเรียบตันได้ตามปกติ
5. ปัญหาการอัปเดต SW
ปฏิบัติตามคำแนะนำในคู่มือการใช้งานเพื่ออัปเดตเฟิร์มแวร์ หากการอัปเดตเฟิร์มแวร์ล้มเหลว ให้รีสตาร์ทอุปกรณ์ทั้งหมดแล้วลองอีกครั้ง หากยังพบปัญหา ให้ติดต่อฝ่ายดูแลลูกค้าของ DJI
6. ขั้นตอนในการรีเซ็ตเป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงานหรือการกำหนดค่าการทำงานที่กรอบล่าสุด
ใช้อป DJI Fly เพื่อรีเซ็ตเป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน
7. ปัญหาการปิดระบบและปิดเครื่อง
ติดต่อฝ่ายดูแลลูกค้าของ DJI
8. วิธีการตรวจสอบหากการจัดการหรือการจัดเก็บอย่างไม่ระมัดระวังในสภาพอากาศไปปลดกัย
ติดต่อฝ่ายดูแลลูกค้าของ DJI

ความเสี่ยงและความต้อง

เมื่อไดรบอจตรวจสอบความเสี่ยงหลังจากเปิดเครื่อง จะมีข้อความเตือนใน DJI Fly ให้ความสนใจกับรายการสถานการณ์ด้านล่าง

1. หากสถานที่ไม่เหมาะสมสำหรับการบินขึ้น
2. หากตรวจสอบสิ่งกีดขวางในระหว่างการบิน
3. หากต่ำมากไม่เหมาะสมสำหรับการลงจอด
4. หากเข้มก็จะและ IMU เกิดการรบกวนและจำเป็นต้องค้างเลเบรต
5. ปฏิบัติตามคำแนะนำสำหรับหัวใจเมื่อได้รับแจ้ง

การกำจัด



ปฏิบัติตามกฎหมายเบียบก้องถังที่เกี่ยวข้องกับอุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์เมื่อต้องการทิ้งโดรนและรีบไม่ถอนแบตเตอรี่

การกันแบบเตอร์

กังแบบเตอร์ในถังรีไซเคิลเฉพาะ พลังจากความประจุอย่างสมบูรณ์แล้วเท่านั้น ห้ามกันแบบเตอร์ลงถังขยะทิ้งไป ปฏิบัติตามข้อบังคับในท้องที่นับอย่างเคร่งครัดเดียวที่กับการกันและรีไซเคิลแบบเตอร์

กังแบบเตอร์ที่กับ หากไม่สามารถเปิดใช้ได้หลังจากการขายประจุมากเกินไป

หากปุ่มเปิด/ปิดแบบเตอร์โดยอัจฉริยะใช้งานไม่ได้และแบบเตอร์ไม่สามารถประจุออกได้หมดให้ติดต่อตัวแทนจำหน่ายหรือศูนย์บริการที่ได้รับการรับรอง

การรับรอง C1

Mavic 3 Classic เป็นไปตามการรับรอง C1 มีข้อกำหนดและข้อจำกัดบางประการเมื่อใช้ Mavic 3 Classic ในเขตเศรษฐกิจยุโรป (EEA ซึ่งได้แก่ สหภาพยุโรป ร่วมด้วยบอร์เวีย ไอซ์แลนด์ และสก็อตแลนด์)

UAS Class	C1
ระดับกำลังเสียง	83 dB
ความเร็วในการพัฒนาสูงสุด	7500 RPM

คำแผลง MTOM

MTOM ของ Mavic 3 Classic (รุ่น L2C) รวมถึงการ์ด SD คือ 895 กรัม เพื่อให้เป็นไปตามข้อกำหนด C1

ผู้ใช้ต้องปฏิบัติตามคำแนะนำด้านล่างเพื่อให้เป็นไปตามข้อกำหนดของ MTOM C1 ดังนี้ จะไม่สามารถใช้โดรนเป็น C1 UAV ได้:

- ห้ามพิมพ์บนหัวบักบรรทุกได้ ฯ ลงในโดรน เช่น ฝาครอบใบพัด
- ห้ามใช้ช้อนส้อมบนอะไหล่ เช่น แบบเตอร์โดยอัจฉริยะหรือใบพัดที่ไม่มีคุณสมบัติเหมาะสม เป็นต้น
- ห้ามตัดแปลงโดยรุนแรง



- ข้อความแจ้ง "Low Battery RTH" (กลับจุดที่บันทึกไว้จากแบบเตอร์เหลือบ้าง) จะไม่ปรากฏขึ้นในกรณีที่ระยะห่างแบตเตอรี่ระหว่างบักบัณฑ์และโดรนต่ำกว่า 5 เมตร
- Focus Track จะปิดโดยอัตโนมัติหากระยะห่างแบตเตอรี่ระหว่างวัตถุที่บันทึกไว้โดยอัตโนมัติมากกว่า 50 เมตร (จะใช้ได้เฉพาะเมื่อใช้ Focus Track ในสหภาพยุโรป)
- IW LED เสริมจะถูกตั้งค่าเป็นอัตโนมัติเมื่อใช้ในสหภาพยุโรปและไม่สามารถเปลี่ยนแปลงได้ IW LED ของแบบเตอร์จะคงตัวของโดยจะเปิดอยู่เสมอเมื่อใช้ในสหภาพยุโรปและไม่สามารถเปลี่ยนแปลงได้

Remote ID โดยตรง

- วิธีการเชื่อมต่อ: Wi-Fi Beacon
- วิธีการอัปโหลดหมายเลขอุปกรณ์: เบียนบักบัณฑ์ UAS ลงในโดรน: เข้าไปที่ DJI Fly > Safety (ความปลอดภัย) > UAS Remote Identification (เลขทะเบียนประจำตัว UAS ระยะไกล) จากนั้นอัปโหลดหมายเลขอุปกรณ์เบียนบักบัณฑ์ UAS

รายการสินค้า รวมถึงอุปกรณ์เสริมที่ได้รับการรับรอง

1. บินพัดแบบเสียงเบาของ DJI Mavic 3 Classic (รุ่น: 9453F, 8.5 กรัม)
2. ชุดฟลิตเตอร์ ND ของ DJI Mavic 3 Classic (ND 4/8/16/32/64/128/256/512) (2.3 กรัม)
3. แบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะของ DJI Mavic 3 Classic (รุ่น: BWX260-5000-15.4, 335.5 กรัม)

รายการอะไหล่และชิ้นส่วนอะไหล่

1. บินพัดแบบเสียงเบาของ DJI Mavic 3 Classic (รุ่น: 9453F)
2. แบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะของ DJI Mavic 3 Classic (รุ่น: BWX260-5000-15.4)

คำเตือนของรีบิก่อนโกรธ

ไฟแสดงสถานะรีบิก่อนโกรธจะส่องเป็นสีแดงหลังจากหยุดการเชื่อมต่อ กับโดรนเป็นเวลานานกว่า 2 วินาที

DJI Fly จะเตือนหลังจากหยุดการเชื่อมต่อ กับโดรนเป็นเวลานานกว่า 4.5 วินาที

รีบิก่อนโกรธจะส่องเสียงบีบและปิดโดยอัตโนมัติหลังจากหยุดการเชื่อมต่อ กับโดรนหรือไม่ทำงานเป็นเวลานาน

- ⚠ • หลักการเดินทางที่สำคัญที่สุดคือการติดตั้งหัวใจที่ดีและอุปกรณ์ที่มีประสิทธิภาพ เช่น แบตเตอรี่ที่มีความจุสูง สายเคเบิลที่แข็งแรง และอุปกรณ์ที่ต้องติดตั้งอย่างถูกต้อง เช่น กล้อง ไมโครโฟน ลำโพง และอุปกรณ์อื่นๆ ที่จำเป็นสำหรับภารกิจของคุณ อย่าลืมตรวจสอบว่าทุกอย่างทำงานได้ถูกต้องก่อนเดินทาง
- หัวใจที่ดีคือหัวใจที่ต้องมีความอดทนและมีความสามารถในการตัดสินใจในสถานการณ์ฉุกเฉิน เช่น ลมแรง ฝนตก หรือภัยธรรมชาติ อย่าลืมเตรียมตัวให้พร้อมและติดต่อผู้ดูแลที่ไว้วางใจของคุณหากมีปัญหาใดๆ ที่อาจเกิดขึ้น
- หัวใจที่ดีคือหัวใจที่ต้องมีความอดทนและมีความสามารถในการตัดสินใจในสถานการณ์ฉุกเฉิน เช่น ลมแรง ฝนตก หรือภัยธรรมชาติ อย่าลืมเตรียมตัวให้พร้อมและติดต่อผู้ดูแลที่ไว้วางใจของคุณหากมีปัญหาใดๆ ที่อาจเกิดขึ้น
- หัวใจที่ดีคือหัวใจที่ต้องมีความอดทนและมีความสามารถในการตัดสินใจในสถานการณ์ฉุกเฉิน เช่น ลมแรง ฝนตก หรือภัยธรรมชาติ อย่าลืมเตรียมตัวให้พร้อมและติดต่อผู้ดูแลที่ไว้วางใจของคุณหากมีปัญหาใดๆ ที่อาจเกิดขึ้น

การรับรู้ GEO

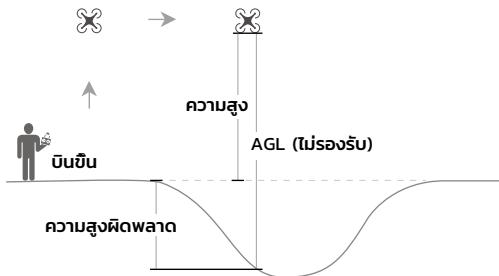
การรับรู้ GEO มีคุณลักษณะที่ระบุได้ด้านล่าง

การอัปเดตข้อมูลเบตติกปิกาสตอร์ของการบินไร้คนขับ (UGZ หรือ Unmanned Geographical Zone): ผู้ใช้สามารถอัปเดตข้อมูลความปลอดภัยของ การบินผ่าน GPS โดยใช้คุณลักษณะการอัปเดตข้อมูลและจัดเก็บข้อมูลไว้ในโดรน การวางแผนที่การรับรู้ GEO: หลังจากอัปเดตข้อมูล UGZ ล่าสุด แผนที่การบินพร้อมเขตห้ามบินจะแสดงในแอป DJI Fly สามารถดูได้ในหน้าจอหลัก รวมถึงข้อมูลความสูง เช่น ระดับความสูง เบื้องต้น ได้โดยการแตะบริเวณนั้น

คำเตือนส่วนหัวเนื้อหาเพื่อการรับรู้ GEO: แอปจะแสดงข้อความคำเตือนเมื่อได้รับข้อมูลอย่างต่อเนื่องกว่า 160 เมตร หรือระยะทางในแนวเดิมมากกว่า 40 เมตรจากจุดที่เดินทางมา คำเตือนนี้จะแสดงบนหน้าจอหลักของแอปฯ

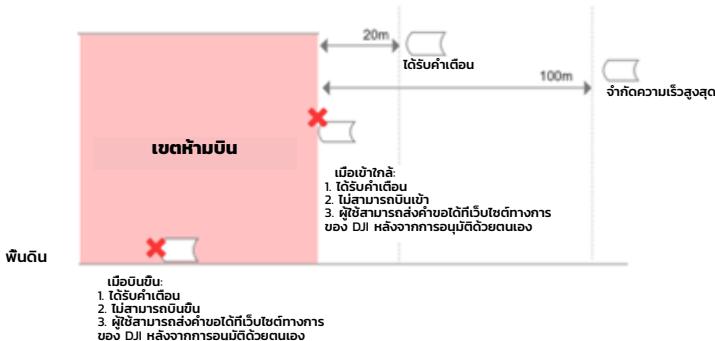
คำแคลง AGL (Above Ground Level หรือเหนือระดับพื้นดิน)

ส่วนแคลงดึงของ “Geo-awareness” (การรับรู้ GEO) อาจใช้ระดับความสูงของ AMSL หรือความสูงของ AGL ตัวเลือกจะขึ้นอยู่กับการตั้งค่าของผู้ใช้ สำหรับตัวเลือก UGZ DJI Mavic 3 Classic ไม่รองรับระดับความสูงของ AMSL หรือความสูงของ AGL ความสูง H จะปรากฏในเมนูของกล้องของแอป DJI Fly ซึ่งเป็นความสูงจากจุดเริ่มต้นของโดรน ความสูงที่ตั้งตัวไว้ใน UGZ ที่เฉพาะเจาะจง โดยอาจมากกว่าหรือน้อยกว่าที่ตั้งค่าไว้ใน UGZ คำเตือนที่สำคัญคือ ความสูงของ AGL ไม่สามารถคำนวณได้แม่นยำหากมีการเปลี่ยนแปลงของสภาพอากาศ เช่น อุณหภูมิ ความชื้น ลม หรือความสูงของจุดเริ่มต้นของโดรน คำเตือนที่สำคัญคือ ความสูงของ AGL ไม่สามารถคำนวณได้แม่นยำหากมีการเปลี่ยนแปลงของสภาพอากาศ เช่น อุณหภูมิ ความชื้น ลม หรือความสูงของจุดเริ่มต้นของโดรน คำเตือนที่สำคัญคือ ความสูงของ AGL ไม่สามารถคำนวณได้แม่นยำหากมีการเปลี่ยนแปลงของสภาพอากาศ เช่น อุณหภูมิ ความชื้น ลม หรือความสูงของจุดเริ่มต้นของโดรน



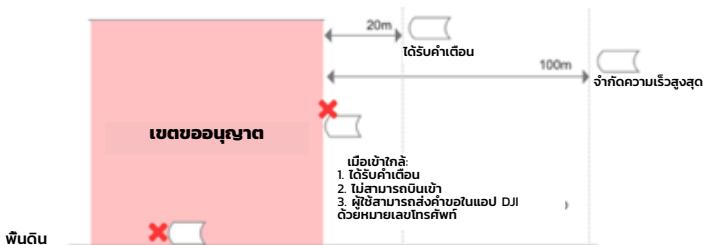
เขตห้ามบิน

ปรากฏเงื่อนไขดังในแอป DJI ผู้ใช้งานได้รับคำเตือน และการบันจะได้รับการป้องกัน UA ไม่สามารถบินหรือบินขึ้นในโซน អล่ามีได้ สามารถปลดล็อกเขตห้ามบินได้ หากต้องการปลดล็อก โปรดติดต่อ flysafe@dji.com หรือไปที่ [Unlock A Zone](https://dji.com/flysafe) ที่ dji.com/flysafe



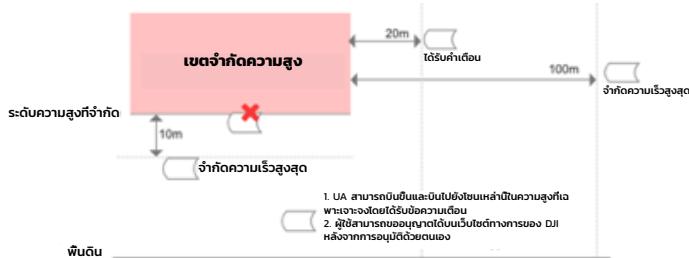
เขตหออนุญาต

ปรากฏเงื่อนไขดังในแอป DJI ผู้ใช้งานได้รับคำเตือน และการบันจะถูกจำกัดโดยคำเริ่มต้น UA ไม่สามารถบินหรือบินขึ้นในโซนเหล่านี้ได้ เว้นแต่จะได้รับอนุญาต เขตหออนุญาตอาจได้รับการปลดล็อกได้โดยผู้ใช้งานได้รับอนุญาตโดยใช้บัญชีซึ่งผู้ผ่านการยืนยันของ DJI



เขตจำกัดความสูง

เขตจำกัดความสูงเป็นโซนที่มีระดับความสูงจำกัดและปรากฏเป็นเส้นทางแบบที่ เมื่อเข้าใกล้ ผู้ใช้งานได้รับคำเตือนในแอป DJI



เขตการเตือนขันสูง

ข้อความเตือนจะแสดงแก่ผู้ใช้เมื่อโดรนไปถึงขอบของโซน



เขตการเตือน

ข้อความเตือนจะแสดงแก่ผู้ใช้เมื่อโดรนไปถึงขอบของโซน



- เมื่อโดรนและแอป DJI Fly ไม่สามารถรับสัญญาณ GPS พิงก์ชันการรับรู้ GEO จะไม่ทำงาน การบันทุบล็อกบนภูมิศาสตร์ของโดรนหรือการปิดใช้งานการอุปนายา GPS ใน DJI Fly จะทำให้เกิดสัญญาณ GPS และไม่สามารถรับได้

គុម៌ែការិចំងារដោយ SZ DJI Technology, Inc. និងប៊ូអាជាហានការផ្លើយបេឡុងតី

កូវូ: 14th Floor, West Wing,

Skyworth Semiconductor Design Building, No 18 Gaoxin South 4th Ave, Nanshan District,
Shenzhen, China, 518057

ប៉ូមូលអំពីការបាយ

ឱ្យក្នុង <https://www.dji.com/support> ដើរបញ្ជូនឈាមពីរបៀបបាយជាបន្ទាន់ប្រព័ន្ធអាសយដ្ឋាន និងប្រព័ន្ធផ្លូវការ។

ເຮົາພຣອນໃຫ້ຄວາມຊ່ວຍເຫຼືອ



ຕິດຕົວ

ຝາຍສັບສຸນຂອງ DJI

ບັນທຶກຄວາມນີ້ອາຈນີ້ການແປສິບແປລັງໄດ້



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

ການຄູນເນື້າຄານທີ່ຍົວກັນເອກສາຮວບບັນທຶກໂປຣດີຕິດຕົວ DJI
ໂດຍສັງບັນທຶກໄປກ່າຍ DocSupport@dji.com

dji ແລະ MAVIC ເປັນເກົ່າຮອງໜໍາຍການຄ້ານອງ DJI

ລັບເຊີກ © 2023 DJI ສວນເລື່ອເຊີກ