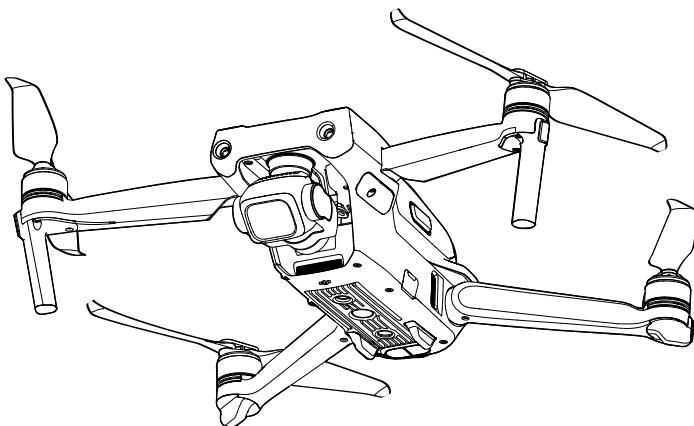


dji AIR 2S

คู่มือการใช้งาน v1.0 2021.06



ค้นหาคำสำคัญ

ค้นหาคำสำคัญอย่างเช่น “แนวต่อร์” และ “ติดตั้ง” เพื่อค้นหารหัวข้อนั้น หากคุณใช้ Adobe Acrobat Reader เพื่ออ่านเอกสารนี้ กรุณา กด Ctrl+F ใน Windows หรือ Command+F ใน Mac เพื่อเริ่มต้นค้นหา

ไปที่หัวข้อ

คลิกที่ชื่อหัวข้อเพื่อไปที่หัวข้อนั้น

พิมพ์เอกสารนี้

เอกสารนี้สามารถพิมพ์แบบความละเอียดสูงได้

การใช้คุณวีดีโอ

คำอธิบายภาพ

⌚ ค่าต่อสอน

⚠️ สีสันสดใย

💡 ข้อมูลน่าและเคลือดลับ

📖 เอกสารอ้างอิง

อ่านก่อนขึ้นบินครั้งแรก

กรุณารอและเอกสารต่อไปนี้ก่อนจะใช้งาน DJI™ Air 2S:

1. ข้อส่วนลดสีทึบและคำแนะนำด้านความปลอดภัย

2. คู่มือรีวิวงานฉบับย่อ

3. คู่มือการใช้งาน

ข้อมูลนี้ให้ข้อมูลเบื้องต้นในการใช้งานทั่วไปของ DJI และอ่านข้อส่วนลดสีทึบและคำแนะนำด้านความปลอดภัยก่อนจะใช้งานจริงเป็นครั้งแรก เตรียมพร้อมบินครั้งแรกโดยการทบทวนคู่มือรีวิวงานฉบับย่อและอ้างอิงคู่มือการใช้งานนี้เพื่อทราบข้อมูลเพิ่มเติม

วิดีโอสอนการใช้งาน

ไปที่รีวิวตัวตัดด้านล่างหรือสแกนคิวอาร์โคเด็ตเพื่อชมวิดีโอสอนการใช้งาน DJI Air 2S ซึ่งจะสาธิตวิธีใช้งาน DJI Air 2S อ่าวยังปลอดภัย

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



ดาวน์โหลดแอป DJI Fly

ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้อัปเดตด้านล่างหรือสแกนคิวอาร์โคเด็ตเพื่อดาวน์โหลดแอป DJI Fly สำหรับ iOS

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



* เพื่อความปลอดภัยของผู้ใช้งาน เมื่อไม่ได้ใช้งานต่อหรือลากกลิ้งหน้าจอประวัติการบิน การบินจะจราจรได้เร็วที่ความสูง 98.4 ฟุต (30 เมตร) และระยะห่างที่ 164 ฟุต (50 เมตร) คำแนะนำนี้ใช้กับ DJI Fly และแอปทุกแอปที่ทำางานร่วมกับไดรฟ์ของ DJI ได้

ดาวน์โหลด DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series)

ดาวน์โหลด DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series) ที่ <http://www.dji.com/air-2s/downloads>



- อุณหภูมิที่ใช้งานได้สำหรับผลิตภัณฑ์ต้องอยู่ในช่วง -40° ถึง 40° C ผลิตภัณฑ์ต้องอยู่ในช่วง 0° ถึง 40° C ถ้าอยู่นอกช่วงนี้อาจส่งผลกระทบต่อความปลอดภัยของผู้ใช้งาน
- อุณหภูมิที่ใช้งานได้สำหรับผลิตภัณฑ์ต้องอยู่ในช่วง -40° ถึง 40° C ช่วงต้องพิจารณาต่อความหลากหลายของสภาพแวดล้อมมากกว่า ใช้งานผลิตภัณฑ์ในห้องมาตรฐานและห้องทดลองที่ต้องควบคุมอุณหภูมิ
- อุณหภูมิที่ใช้งานได้สำหรับผลิตภัณฑ์ต้องอยู่ในช่วง -40° ถึง 40° C ช่วงต้องพิจารณาต่อความหลากหลายของสภาพแวดล้อมมากกว่า ใช้งานผลิตภัณฑ์ในห้องมาตรฐานและห้องทดลองที่ต้องควบคุมอุณหภูมิ

ເນື້ອຂາ

ການໃຊ້ຄູມເອົ້ນ	2
ຄ່າອໍານວຍກາພ	2
ອ່ານກ່ອນຫຸ້ນບິນຄັ້ງແຮກ	2
ວິດໂອສອນກາໃຊ້ຈານ	2
ດາວັນໄຟລົດແອປ DJI Fly	2
ດາວັນໄຟລົດ DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series)	2
ຮາຍລະເຊື່ອດົດຜລິດກັບຈຳ	6
ຂໍ້ມູນລົບເນື້ອທີ່ຕັ້ນ	6
ເຕີຣີມໄດ້ຮັນໄທພ້ອມ	6
ເຕີຍບົວເຮົາໂມທຄອນໄທຮລໄທພ້ອມ	7
ແພນງາພໄດ້ຮັນ	8
ແພນງາພວິມທຄອນໄທຮລ	9
ການເປີດໃຊ້ຈານ DJI Air 2S	9
ໄດ້ຮັນ	11
ໄໝມດກາຮົບນິນ	11
ໄຟນອກສອານເໄດ້ຮັນ	12
Return to Home (ກລັນຈຸດຫຸ້ນບິນ)	13
ຮະບນການຮັບເຫຼີນເພື່ອຫລົບນິກສິ່ງກົດຂວາງແລະຮະບນເຂົ້າເຊື່ອຮົ່ວໜ້ວເວັດ	16
ໄໝມດກາຮົບນິນອັນຈິບ	19
Advanced Pilot Assistance Systems 4.0 (ຮະບນຂ່າຍເຫຼືອນິກນິນຫຸ້ນສູງ 4.0)	25
ບັນທຶກຂໍ້ມູນກາຮົບນິນ	26
ໃບພັດ	26
ແນບດເຕອລື່ໄດ້ຮັນອັນຈິບ	27
ກົມນອລແລະກົລັອງ	31
ຮົມທຄອນໄທຮລ	34
ຄຸນເລັກຂອນເຮົມທຄອນໄທຮລ	34
ກາວໃຊ້ຈານເຮົມທຄອນໄທຮລ	34
ກາຮັບເຫຼີນຕ່ອກກັນຮົມທຄອນໄທຮລ	37
ແອປ DJI Fly	40
Home	40
Camera View (ຮູມມອງກັບ)	41

การบิน	46
ข้อกำหนดสภาวะแวดล้อมทางการบิน	46
ข้อจำกัดการบินและ GEO Zone (พื้นที่ควบคุมการบิน)	46
รายการตรวจสอบอ่อนข้นบิน	47
ขึ้นบิน/ลงจอดแบบอัตโนมัติ	48
ติดเครื่อง/ตับเครื่องมอเตอร์	48
ทดสอบการบิน	49
ภาคผนวก	51
ข้อมูลจำเพาะ	51
อปเปเดตไฟร์มแวร์	54
ข้อมูลหลังการขาย	55

รายละเอียดผลิตภัณฑ์

ส่วนนี้คือการแนะนำ DJI Air 2S และแสดงส่วนประกอบ
ต่าง ๆ ของโดรนและรีโมทคอนโทรล

รายละเอียดผลิตภัณฑ์

ข้อมูลเบื้องต้น

DJI Air 2S มีทั้งระบบเซ็นเซอร์อินฟราเรดและระบบการมองเห็นเพื่อห้อมเหลี่ยมที่ด้านหลังด้านหน้า ด้านบน และด้านล่าง โดยที่ได้รับนิยามว่าที่บันทึกในรูปแบบ JPEG รวมถึงมีระบบบันทึกวิดีโอด้วยความเร็วสูงสุดที่ 42 ไมล์/ชั่วโมง (68.4 กม./ชม.) และมีระยะเวลาการบันทึกสูงสุดที่ 31 นาที

ไม่เหมือนไพร์ลจะแสดงการส่งสัญญาณวิดีโอจากโดรนไปยัง DJI Fly บนอุปกรณ์มือถือโดยตรงและกล้องความคุณภาพดีอย่างถ่ายตายโดยใช้ปุ่มนี้เมื่อทดสอบไพร์ล เวลาทำงานสูญเสียของไม่ทดสอบไพร์ลคือห้องน้ำของไพร์ล

ลักษณะเด่น

โหมดการบินอัจฉริยะ: ด้วย ActiveTrack 4.0, Spotlight 2.0 และ Point of Interest 3.0 โดรนจะติดตามหรือบินรอบวัตถุโดยอัตโนมัติในขณะที่ร่วมกับสิ่งของที่ดูดซึมความสนใจอย่างมีการควบคุมโดยอัตโนมัติ Advanced Pilot Assistance System 4.0 ช่วยให้ครุยส์

โหมดการบินอัจฉริยะ: ถ่ายภาพที่รับรู้ได้ถูกต้องโดยอัตโนมัติ ที่ดูดซึมความสนใจอย่างมีการควบคุมโดยอัตโนมัติ เช่น MasterShots, Hyperlapse และ QuickShots เพียงแค่แตะไปครั้งเดียว

กิมมอกและกล้อง: DJI Air 2S ใช้เซ็นเซอร์กล้องแบบ CMOS ขนาด 1 นิ้ว ซึ่งสามารถถ่ายภาพความละเอียดได้ 20MP และกล้อง 5.4K 30 fps, 4K 60fps และวิดีโอ 1080p 120 fps นอกจากนี้ยังรองรับวิดีโอ D-Log M 10 บิต ทำให้ผู้ใช้สามารถปรับเปลี่ยนสีได้ง่ายขึ้นระหว่างการตัดต่อ

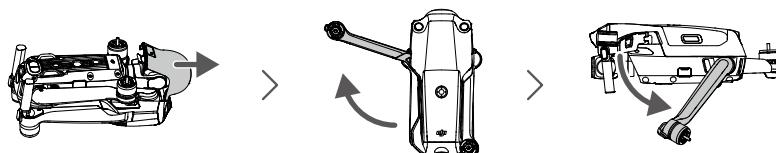
การส่งวิดีโอ: DJI Air 2S มีความสามารถส่งสัญญาณเสียง และวิดีโอกล้องวิดีโอจากตัวโดรนมาทันที สำหรับ DJI Fly ที่อุปกรณ์มีค่าใช้จ่ายสูงสุดที่ 1080p ไม่เหมือนไพร์ลที่งานได้รับ 2.4 GHz และ 5.8 GHz และสั่นเลือกของสัญญาณที่ต้องสูงสุดในตัวโดรนที่ไม่สามารถหันหัวกลับได้

- ⚠ • ระยะเวลาการบินสูงสุดที่ได้รับการทดสอบในสภาวะแวดล้อมที่ไม่มีลม โดยที่การบินต่อความเร็วคงที่ 19.4 ไมล์/ชั่วโมง (12 ไมล์/ชั่วโมง) และความเร็วสูงสุดในการบินทดสอบที่รับรู้ได้ที่ไม่มีลม คุณลักษณะนี้จะให้เวลาที่ไม่รีบเพื่ออ้างอิงท่านนั้น
- ไม่เหมือนไพร์ลที่สัญญาณไม่ได้รับอนุญาต (FCC) ในพื้นที่ที่เล็กซึ่งไม่มีค่าลิขสิทธิ์หรือกฎหมายที่รับรู้ความสูง 400 ฟุต (120 เมตร) ระยะการส่งข้อมูลสูงสุดหมายถึงระยะทางสูงสุดที่ได้รับยังคงสามารถส่งและรับสัญญาณได้ ไม่ได้หมายถึงระยะทางสูงสุดที่ได้รับสามารถบินได้ในกรอบที่บินที่นี่ที่ยว ระยะทางที่ใช้งานสูงสุดที่การทดสอบในสภาวะแวดล้อมในห้องทดลองและในที่ที่ชาร์จอุปกรณ์เหล่านี้ที่คุณลักษณะนี้มีไว้เพื่ออ้างอิงท่านนั้น
- คลื่น 5.8 GHz ไม่สามารถใช้ได้ในบางพื้นที่ กรุณาปฏิบัติตามกฎหมายและระเบียบปฏิบัติในท้องถิ่นท่องเที่ยวนั้น

เตรียมโดรนให้พร้อม

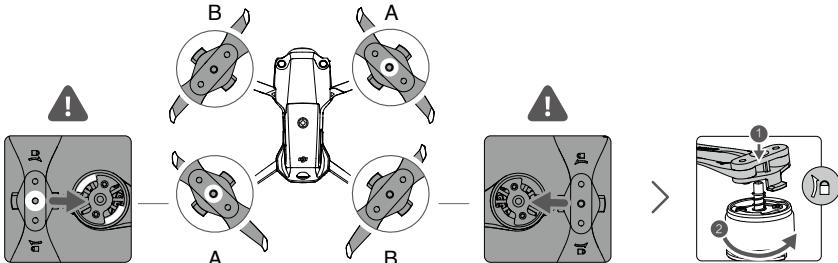
ก่อนที่ไดร์นจะบรรจุลงกล่อง แนะนำของไดร์นทั้งหมดดูอัพเดตที่มีไว้ กรุณาทำตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อการตั้งค่าไดร์นออก

1. แยกตัวเครื่องกิมมอกออกจากกล้อง
2. การแขวนไดร์นด้านหน้า จากนั้นค่อยยกแขนแขวนด้านหลัง

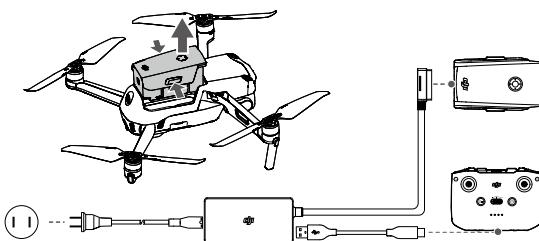


- ☀ • ใส่ตัวป้องกันกิมมอกเมื่อไม่ใช้งาน

3. ติดใช้พัดที่มีเครื่องหมายเข้ากับตัวมอเตอร์ที่มีเครื่องหมาย กดใบพัดลงไปให้ติดกับมอเตอร์แล้วหมุนจนกวันจะล็อกเข้าที่ ติดใบพัดในอีก 1 กิมมอกเตอร์ที่ไม่มีเครื่องหมาย วางใบพัดทุกใบออก



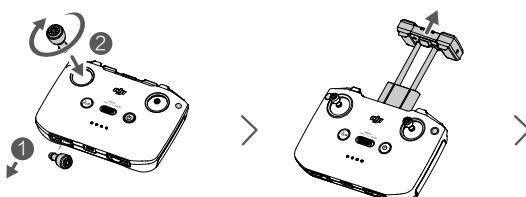
4. แบบตัดต่อรีโมทคอนโทรลทั้งหมดอยู่ในโหมดใช้เบอร์เนนเดก่อนการจัดส่งสินค้าเพื่อความปลอดภัย ใช้เครื่องชาร์จที่มีมาให้เพื่อชาร์จและกระตุ้นแบบตัดต่อรีโมทอัจฉริยะเป็นครั้งแรก ใช้เวลา roughly 1 ชั่วโมง 35 นาทีเพื่อชาร์จแบตเตอรี่สำหรับรีโมทคอนโทรลเดิม

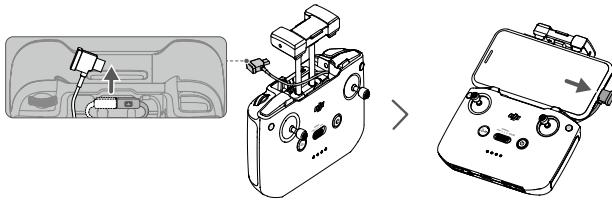


- ⚠️**
- การขูดตระแนงหน้าอกก่อนจะงาดจากตระแนงหลัง
 - ตรวจสอบให้แน่ใจว่าแบตเตอรี่กับมีล็อกไปแล้วและขาติดต่อที่ด้านหลังของรีโมทคอนโทรลทั้งหมดถูกต้องก่อนจะเปิดเครื่องรีโมท วิธีนั้นมันอาจส่องผลลัพธ์ที่ไม่ดีต่อรีโมท

เตรียมรีโมทคอนโทรลให้พร้อม

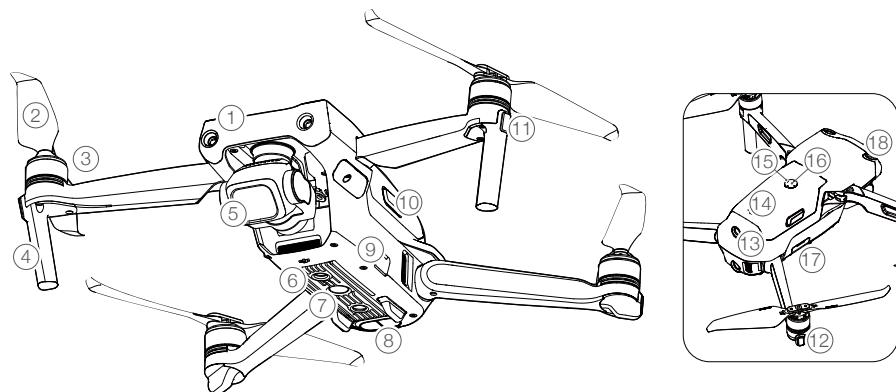
1. แกะคันโยกความคุมจากช่องในกล่องนำมานิดเดียวที่ด้านบนรีโมทคอนโทรลและหมุนให้เข้าที่
2. ดึงตัวบีบอุปกรณ์เคลื่อนที่ออกมาก เลือกสายรีโมทคอนโทรลที่เหมาะสมซึ่งขึ้นอยู่กับชนิดของอุปกรณ์เคลื่อนที่ สาย Lightning, สายマイクロ USB และสาย USB-C มีปุ่มกล่อง เชื่อมต่อบล๊อกสายที่มีโลโก้ที่ตรงกับตัวบีบอุปกรณ์เคลื่อนที่ของคุณ ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์เคลื่อนที่ติดแน่นตัวแล้ว





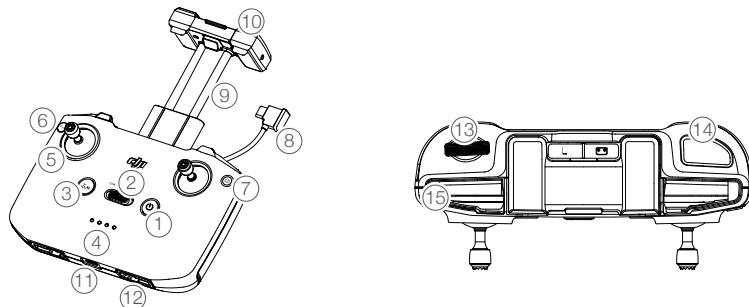
- ⚠️** • ถ้ามีความลึกลงการเชื่อมต่อ USB ปรากฏขึ้น เมื่อใช้ชาร์จบุปกรณ์เคลื่อนที่แบบแอนดรอยด์ ให้เลือกชาร์จอย่างเดียว มีฉะนั้น อาจไม่สามารถเชื่อมต่อได้

แผนภาพโดรน



1. ระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางด้านหน้า
2. ใบพัด
3. مح Ged
4. เกียร์ลงจอด (เส้าอากาศแบบไนต์เวลว์)
5. กิมมอลและล้อ
6. ระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางด้านล่าง
7. ไฟเสริมด้านล่าง
8. ระบบเซนเซอร์อินฟราเรด
9. พорт USB-C
10. สายรัดแบบเตตอร์
11. ไฟ LED ด้านหน้า
12. ไฟนักล่าแบบโดรน
13. ระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางด้านหลัง
14. แบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะ
15. ไฟ LED และระดับแบบเตตอร์
16. จุลพาวเวอร์
17. ช่องเสียบการ์ด microSD
18. ระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางด้านบน

แผนภาพรีโมทคอนโทรล



1. ปุ่มพาวเวอร์

กดหนึ่งครั้งเพื่อตรวจสอบสภาวะต้นแบบเดตอิร์ปีจุบัน กดหนึ่งครั้งและกดค้างไว้ครั้งเพื่อเปิดหรือปิดรีโมทคอนโทรล

2. เสียงเตือนโหมดการบิน

ส่วนระหว่างโหมด Sport, โหมด Normal และโหมด Cine

3. ปุ่ม Flight Pause (หยุดมีหัวชี้ขวา)/Return to Home (RTH) หรือกลับบ้านนิ้วนิบบัน

กดหนึ่งครั้งเพื่อบรรยากาศและสีให้บันนิยูกับที่ (เลนพาหะเมื่อ GNSS หรือระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางไว้ใช้งานได้) กดค้างไว้เพื่อเรียกใช้งาน RTH โดยจะบินกลับมายัง Home Point (จุดบ้านนิบบัน) ล่าสุดที่บันนิยูกับที่ไว้ กดไว้ครั้งเพื่อยกเลิก RTH

4. ไฟ LED และลงทะเบียนแบบเดตอิร์ปีจุบันของรีโมทคอนโทรล

แสงตรงตัวบันบันแบบเดตอิร์ปีจุบันของรีโมทคอนโทรล

5. คันโยกควบคุม

ใช้คันโยกควบคุมเพื่อควบคุมการเคลื่อนไหวของโดรน ตัวไหทองด์ควบคุมการบินด้วย DJI Fly คันโยกควบคุมสามารถถอดออกและเก็บได้รักษา

6. Customizable Button (ปุ่มที่ตั้งค่าได้เอง)

กดหนึ่งครั้งเพื่อเปิดหรือปิดไฟเสริมตัวน้ำล้าง กดสองครั้งเพื่อปรับตัวแทนเงี้ยหัวบินกล้องหรือเลื่อนก้มบล็อกไปตัวน้ำล้าง (ตั้งค่าเริ่มต้น) ปุ่มสามารถตั้งค่าได้ด้วย DJI Fly

7. Photo/Video Toggle (การสลับโหมดภาพหน้างาน/วิดีโอ)

กดหนึ่งครั้งเพื่อเปลี่ยนโหมดระหว่างภาพหน้างานและวิดีโอ

8. สายรีโมทคอนโทรล

เชื่อมต่ออุปกรณ์และเครื่องที่เพื่อการส่งข้อมูลวิดีโอผ่านสายรีโมทคอนโทรล เลือกสายตามแต่ชนิดของอุปกรณ์เครื่องอื่นที่

9. หีบซิลิโคนแบบเคลื่อนที่

ใช้เพื่อจัดตั้งอุปกรณ์เคลื่อนที่กับตัวรีโมทคอนโทรลให้สนับสนุน

10. เสาอากาศ

ส่งสัญญาณเพื่อการควบคุมโดยรีโมทคอนโทรล

11. พорт USB-C

ใช้ในการชาร์จและเชื่อมต่อรีโมทคอนโทรลกับคอมพิวเตอร์

12. ช่องเก็บคันโยกควบคุม

สำหรับเก็บคันโยกควบคุม

13. Gimbal Dial (ตัวรับกิมบอล)

สำหรับควบคุมความเรื่องของกิมบอล กดปุ่มปรับแต่งค้างไว้เพื่อใช้ตัวรับกิมบอลเพื่อปรับการซูมในโหมดวิดีโอ

14. Shutter/Record Button (ปุ่มชัตเตอร์/บันทึก)

กดหนึ่งครั้งเพื่อถ่ายภาพ หรือเริ่ม/หยุดการบันทึกวิดีโอ

15. ช่องเสียบอุปกรณ์เคลื่อนที่

ใช้เพื่อจัดตั้งอุปกรณ์เคลื่อนที่

การเปิดใช้งาน DJI Air 2S

DJI Air 2S ต้องมีการเปิดใช้งานก่อนการใช้งานครั้งแรก หลังจากเปิดเครื่องโดยรีโมทคอนโทรลแล้ว ทำตามคำแนะนำที่อยู่บนจอเพื่อเปิดใช้งาน DJI Air 2S โดยใช้ DJI Fly ในการเปิดใช้งานต้องใช้การเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ต

ໂດຣນ

DJI Air 2S ສີວະນະຄວນຄຸມກາຮັບນິນ ຮະບນສົງສໍ້ຍານວິດີໂອ
ຮະບນກາຮມອອງເທົ່ນເພື່ອຫລັບຫລືກສິ່ງກີດຂວາງ ຮະບນເຊັນເຊອ້ວ
ອິນຟຣາເຣດ ຮະບນບັນເຄລື່ອນ ແລະແບຕເຕອວີ້ອ້ຈນວິຍະ

ໂດຣນ

DJI Air 2S մայրական շահուական սահմանագծում է առաջատար առավելություններ՝ պահպանելու և օպերատորի համար առավել համարակալի դաշտավայրերի վեհականությունը:

ໂຄສະນາ

DJI Air 2S มีmodeการบินสามรูปแบบ รวมถึงโหมดการบินแบบที่ล้ำ ซึ่งได้รับจะมีการเปลี่ยนไปตามสถานการณ์ โหมดการบินสามารถเปลี่ยนได้โดยใช้สัมผัสที่หน้าจอการบินที่อยู่บนรีโมทคอนโทรล

Normal Mode (โนมัติปิด): โตรจนเจชี GNSS และระบบการมองเห็นเพื่อหลบเลี่ยงสีกีดขวางด้านหน้า ด้านหลัง ด้านบนและด้านล่าง และระบบเซนเซอร์อิเล็กทรอนิกส์ที่ช่วยในการเบรกเมื่อตรวจจับว่าจะชนในระยะใกล้ ไม่ใช่สัญญาณ GNSS แต่ โตรจนเจชี GNSS เพื่อรับ��ดีแท้หนึ่งต่อสองและรักษาความตัน เมื่อสัญญาณ GNSS ลื่น ก็จะส่งภาพและสภาพแวดล้อมที่ลื่นๆ เพียงพอ โตรจนเจชีระบบการมองเห็นเพื่อหลบเลี่ยงสีกีดขวาง เพื่อรับ知ดีตันหางที่ติดตามและรักษาความตัน เมื่อระบบการมองเห็นเพื่อหลบเลี่ยงสีกีดขวางด้านหน้า ด้านหลัง ด้านบนและด้านล่างเปิดใช้งาน และสภาพแวดล้อมและสภาพแวดล้อมที่ลื่นๆ เพียงพอ มองการบินที่ความสูงเดิมที่จะเป็น 35° และความเร็วสูงสุดในภาระนั้นจะเป็น 15 เมตร/วินาที

Sport Mode (โหมด Sport): ในโหมด Sport ไดร์เวอร์จะใช้ GNSS เพื่อระบุตำแหน่งและทำการตอบรับของโทรศัพท์มือถือเพื่อความแม่นยำ รวมทั้งเพื่อความคล่องตัวและทำความเร็วเพิ่มให้ได้ด้วยการบังคับของคันยักได้มากยิ่งขึ้น ความเร็วสูงสุดในการบินอยู่ที่ 19 เมตร/วินาที เช่นเชอร์ตราชจันส์กีฬาทางอากาศในโหมด Sport

Cine Mode (โหมด Cine): โหมด Cine จะอิงตามโหมด Normal และความเร็วในการบันทึกจะจำกัด เพื่อทำให้โดรนทรงตัวได้น่องมากขึ้นระหว่างที่อยู่ๆ ท่า

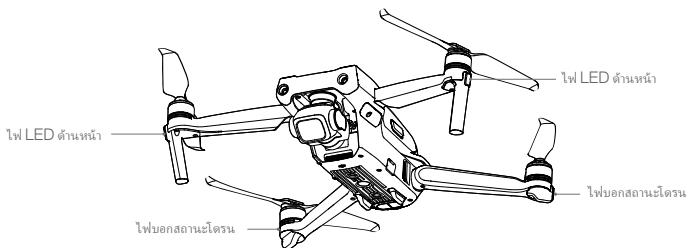
ได้รับจะมีการเปลี่ยนเป็นใหม่ Attitude (ATTI) (ใหม่ด้วยในตัวอาคารที่มีสัญญาณ GNSS ต่อ) โดยอัตโนมัติ เมื่อระบบการมองเห็นเพื่อหอบหนึ่งกีด สิ่งกีดขวางไว้ใช้งานไม่ได้ มีการปีกไว้ใช้งาน หรือเมื่อไม่มีสัญญาณ GNSS อ่อน หรือเข้าที่โค้งบนภูเขาในใหม่ ATTI ได้รับจะถูกปรับความจากภาระแผลล้มล้ม ได้รับขันน ปัจจัยของภาระแผลล้ม เช่น ลม จะส่งผลให้เกิดการเปลี่ยนที่ศีรษะแนวราบ ซึ่งอาจส่งผลให้เกิดอันตรายได้ โดยเฉพาะเมื่อวินาทีเดียว

- ⚠**

 - ระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางต้านหน้า ต้านหลัง และต้านบนจะใช้งานไม่ได้ในโหมด Sport นั่นหมายถึงโทรศัพท์จะจับสิ่งกีดขวางในเส้นทางไม่ได้อีกด้วยใน模式
 - อัตราความเร็วสูงสุดและระยะห่างในการเบรกอาจไม่ตรงจะเพิ่มเข้มข้นยิ่งมากในโหมด Sport ระยะห่างในการเบรกทำที่สุด 30 เมตรต้องอยู่ในสภาพแวดล้อมที่มีเมือง
 - ระยะห่างในการเบรกขั้นต่า 10 เมตรเริ่มนับสิ่งเจ้าเป็นสภาวะที่ไม่มีผลในขณะเดียวกันที่ติดรับนิรบั้นขั้นและลง
 - การตอบสนองของไดรเวอร์จะเพิ่มขึ้นอย่างมากในโหมด Sport ซึ่งหมายความว่าผู้ขับขี่จะควบคุมเล็กน้อยบนรีมท่อคันไทรกละกะที่ไม่ได้รับเคลื่อนที่ไปได้ปกติ ควรตรวจสอบให้แน่ใจว่าคอมพิวเตอร์ที่เพื่อรองรับในการบิน

ไฟบนอุปกรณ์

DJI Air 2S มีไฟ LED ด้านหน้าและไฟบนอุปกรณ์ที่ด้านบน



เมื่อโดรนเริ่มทำงานแต่เมื่อเตอร์ไม่ทำงาน ไฟ LED ด้านหน้าจะสว่างเป็นสีเขียวเพื่อแสดงการหันทิศทางของโดรน เมื่อเตอร์ไม่ทำงานไฟบนอุปกรณ์จะแสดงสถานะของระบบควบคุมการบิน โปรดอุทิ้งด้านล่างเพื่อทราบข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับไฟบนอุปกรณ์ที่ด้านบน หลังจากมองเตอร์เริ่มทำงาน ไฟ LED ด้านหน้าจะกะพริบเป็นสีเขียว และไฟแสดงสถานะที่ด้านขวาจะกะพริบเป็นสีแดงและสีเขียวสลับกัน

ลักษณะของไฟบนอุปกรณ์ที่ด้านบน

สี	ลักษณะ	สถานะที่ด้านบน
สภาวะปกติ		
.....	ไฟสีแดง สีเขียวและสีเหลืองสลับกัน	กะพริบ
x4	ไฟสีเหลือง	กะพริบสีครั้ง
.....	ไฟสีเขียว	กะพริบช้า ๆ
x2	ไฟสีเขียว	กะพริบสองครั้งเป็นช่วง ๆ
.....	ไฟสีเหลือง	กะพริบช้า ๆ
สภาวะส่งสัญญาณเตือน		
.....	ไฟสีเหลือง	กะพริบเร็ว ๆ
.....	ไฟสีแดง	กะพริบช้า ๆ
.....	ไฟสีแดง	กะพริบเร็ว ๆ
—	ไฟสีแดง	ขั้นค้าง
.....	ไฟสีแดงและสีเหลืองสลับกัน	กะพริบเร็ว ๆ

Return to Home (กลับจุดขึ้นบิน)

กลับจุดขึ้นบิน (RTH) จะนำโดรนกลับไปยังจุดขึ้นบินที่บันทึกไว้ล่าสุดเมื่อระบบกำหนดตำแหน่งทำงานเป็นปกติ RTH มีการทำงานสามประเภท ได้แก่: Smart RTH, Low Battery RTH (RTH เมื่อยังคงเดือร่อง) และ Failsafe RTH (RTH เมื่อสัญญาณการเชื่อมต่อต่ำ) โดยจะมีการเลือกใช้ตามสถานะของแบตเตอรี่ ไม่ว่าจะเป็น Smart RTH เริ่มทั้งงาน, โดรนเข้าสู่โหมด Low Battery RTH หรือสัญญาณเชื่อมต่อต่ำจะขาดหายไปในระหว่างการบิน

รายละเอียด	GNSS	จุดขึ้นบิน
จุดขึ้นบินที่เป็นค่าเริ่มต้นคือจุดแรกที่ดาวน์โหลด GNSS อย่างแรงหรือปานกลาง เมื่อโอด่อนเป็นสีขาว สามารถอัปเดตจุดขึ้นบินก่อนขึ้นบิน ทราบได้ที่ไดร์นไดร์นสัญญาณ GNSS แรงหรือแรงปานกลาง หากสัญญาณ GNSS อ่อน จะไม่สามารถอัปเดตจุดขึ้นบินได้	10	●

Smart RTH

ถ้าสัญญาณ GNSS แรงพอ จะสามารถใช้ Smart RTH เพื่อนำโดรนกลับมาจุดขึ้นบินได้ เปิดใช้งาน Smart RTH ได้ทั้งการแตะ  ใน DJI Fly หรือการกดด้านที่ปุ่ม RTH บนรีโมทคอนโทรลจะมีเสียงดังนี้ การออกจาก Smart RTH ทำได้โดยแตะ  ที่ DJI Fly หรือกดปุ่ม RTH บนรีโมทคอนโทรล

Smart RTH รวมถึง Straight Line RTH (บินตรง) และ Power Saving RTH (บินแบบประหยัดแบตเตอรี่)

ขั้นตอนของ Straight Line RTH:

- มีการบันทึกจุดขึ้นบินไว้เรียบร้อยแล้ว
- Smart RTH ได้รับการกระดับ
- ถ้าไดร์นอยู่ใกล้จุดขึ้นบินเกิน 50 เมตร เมื่อเริ่มขึ้นตอน RTH ไดร์นจะปีบวงจรทิศทางและขึ้นไปปีบงราบด้วยความสูง RTH ที่มีการตั้งไว้ล่วงหน้า และบันทึกปีบงจุดขึ้นบิน หากความสูงปีบงจูบันสูงกว่าความสูงของ RTH ไดร์นจะบินไปปีบงจูบันในระดับความสูงปีบงจูบัน
- หากไดร์นอยู่ห่างจากจุดขึ้นบินตั้งแต่ 5 เมตร - 50 เมตร เมื่อเริ่มขึ้นตอนกลับจุดขึ้นบิน (RTH) ไดร์นจะปีบวงจรทิศทางและบันทึกปีบงจุดขึ้นบินในระดับความสูงปีบงจูบัน
- หากไดร์นอยู่ห่างจากจุดขึ้นบินมากกว่า 5 เมตร เมื่อเริ่มขึ้นตอน RTH ไดร์นจะลงจอดทันที

- หลังจากถึงจุดขึ้นบิน โดรนจะลงจอดและรอ待機หยุดทำงาน



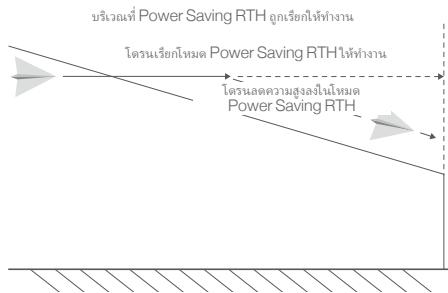
- ถ้า RTH ถูกเรียกให้ทำงานผ่าน DJI Fly และไดร์นอยู่ห่างจากจุดขึ้นบินเกิน 5 เมตร จะมีข้อความเตือนในแอปให้รู้ว่าไดร์นเลือกเว็บลงจอด

ขั้นตอนการทำงานของ Power Saving RTH:

ระหว่างไม่ได้ลงจอดกลับจุดขึ้นบินเนื่องจาก 480 เมตรและระดับความสูงสูงกว่าระดับความสูง RTH มากกว่า 90 เมตร และสูงกว่าระดับความสูงในการบินขึ้นมากกว่า 290 เมตร จะมีข้อความปรากฏขึ้นใน DJI Fly เพื่อความผู้ใช้ที่ต้องการเข้าสู่โหมด Power Saving RTH หรือไม่ หลังจากเข้าสู่โหมด Power Saving RTH แล้วไดร์นจะปรับมุมเป็น 14° และบินไปปีบงจุดขึ้นบิน ไดร์นจะลงจอดเมื่ออยู่เหนือจุดขึ้นบิน และรอ待機หยุดทำงาน

ไดร์นจะออกจาโหมด Power Saving RTH และเข้าสู่โหมด Straight Line RTH ในสถานการณ์ต่อไปนี้:

- หากคันโยกการเดินหน้า/ยกหลัง (Pitch) ถูกกดลง
- ถ้าสัญญาณจากไมโครโฟนหายไป
- หากระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางไม่สามารถใช้งานได้



Low Battery RTH

Low Battery RTH จะเริ่มขึ้นเมื่อแบตเตอรี่ร่องรอยของวิทยุสั่งงานถูกหมดที่การบินกลับอย่างปลอดภัยของโตรนอาจเกิดอันตราย บินกลับจุดที่นั่นหรือจอดโตรนทันที เมื่อได้รับการเตือน

DJI Fly จะแสดงคำเตือนเมื่อแบตเตอรี่ร่องรอยของวิทยุสั่งงานเหลือ 10% หากไม่มีการเลือกการดำเนินการให้หลังจากนั้นถอยหลัง 10 วินาที

ผู้ใช้โตรนสามารถยกเลิก RTH ได้โดยการกดปุ่ม RTH หรือปุ่มหยุดบินชั่วคราวบนไมโครโฟนโดยอัตโนมัติ หากไม่มีการเลือกการดำเนินการจะต้องยกเลิก RTH และตามมาด้วยการเตือนระดับแบตเตอรี่ร่องรอยของวิทยุสั่งงานไม่นานเพียงพอให้โตรนลงจอดอย่างปลอดภัย ซึ่งอาจส่งผลให้โตรนตกหรือสูญหายได้ โตรนจะลงจอดต่ออัตโนมัติ หากการตั้งแต่งดต่อร่องรอยของวิทยุสั่งงานกับโตรนนานพอในการลดระดับลงจากความสูงปัจจุบัน การลงจอดอัตโนมัติไม่สามารถยกเลิกได้ แต่จะยังคงร่องรอยของวิทยุสั่งงานเพื่อปรับเปลี่ยนที่ศูนย์กลางของโตรนระหว่างการลงจอดได้

Failsafe RTH (RTH แบบสูง เสียการเชื่อมต่อ)

ถ้าจุดที่บินเสียการบันทึกไว้อย่างสมบูรณ์และเป็นที่ต้องการมากกว่า 6 วินาที โตรนจะบินกลับไปยังจุดที่บันทึกไว้ในระยะเวลา 50 เมตรในเส้นทางการบินเดิม จากนั้นจะเข้าสู่โหมด Straight Line RTH ถ้าโตรนอยู่ห่างจากจุดที่บันทึกไว้มากกว่า 50 เมตร เมื่อสัญญาณวิดีโอขาดหาย โตรนจะบินกลับไปยังจุดที่บันทึกไว้ในระดับความสูงปัจจุบัน

หลังจากบินกลับ 50 เมตร:

- ถ้าโตรนอยู่ห่างจากจุดที่บันทึกไว้มากกว่า 50 เมตร บันทึกจะบินกลับไปยังจุดที่บันทึกไว้ในระดับความสูงปัจจุบัน
- ถ้าโตรนอยู่ห่างจากจุดที่บันทึกไว้มากกว่า 50 เมตร และระดับความสูงปัจจุบันสูงกว่าระดับความสูง RTH ที่ตั้งไว้ บันทึกจะบินกลับไปยังจุดที่บันทึกไว้ในระดับความสูงปัจจุบัน
- ถ้าโตรนอยู่ห่างจากจุดที่บันทึกไว้มากกว่า 50 เมตร และระดับความสูงปัจจุบันต่ำกว่าระดับความสูง RTH ที่ตั้งไว้ บันทึกจะบินขึ้นไปยังระดับความสูง RTH ที่ตั้งค่าไว้แล้วบันทึกกลับไปยังจุดที่บันทึกไว้

การหลบหลีกสิ่งกีดขวางระหว่าง RTH

เมื่อโตรนเบนยังการตั้ง:

- โตรนจะเบรก เมื่อเมื่อมีการตรวจสอบสิ่งกีดขวางทางด้านหน้าและจะบินกลับหลังกล่าวจะออกอูในระยะปลอดภัยก่อนจะบินยังกระดับขั้นต่อไป
- โตรนจะเบรก เมื่อเมื่อมีการตรวจสอบสิ่งกีดขวางทางด้านหลังและจะบินไปทิ่งหน้าจนกว่าจะออกอูในระยะปลอดภัยก่อนที่จะบินยังกระดับขั้นต่อไป
- โตรนจะเบรก เมื่อเมื่อมีการตรวจสอบสิ่งกีดขวางด้านบน และจะบินไปทิ่งหน้าจนกว่าจะออกอูในระยะปลอดภัยก่อนที่จะบินยังกระดับขั้นต่อไป
- หากมีการตรวจสอบสิ่งกีดขวางอยู่ด้านล่างของโตรน จะไม่มีการดำเนินการใดๆ

เมื่อโดรนบินไปข้างหน้า:

1. โดรนจะเบรก เมื่อมีการตรวจสอบสิ่งกีดขวางจากด้านหน้าและจะบินกลับไปอยู่ในระยะปลอดภัย โดรนจะบินยกระดับขึ้นจนกระทั่งตรวจจับไม่พบสิ่งกีดขวางและบินไปข้างหน้าต่อไป
2. หากมีการตรวจสอบสิ่งกีดขวางของด้านหลังของโดรน จะไม่มีการดำเนินการใด ๆ
3. หากมีการตรวจสอบสิ่งกีดขวางของด้านซ้ายหรือขวา จะไม่มีการดำเนินการใด ๆ
4. โดรนจะเบรก เมื่อมีการตรวจสอบสิ่งกีดขวางจากด้านล่างและจะบินยกระดับจนกระทั่งตรวจจับไม่พบสิ่งกีดขวาง ก่อนจะบินต่อไปข้างหน้า



- ในระหว่างการกลับด้านบน (RTH) ไม่ว่าสิ่งกีดขวางจะอยู่ด้านซ้ายหรือขวา จะปause สามารถตรวจสอบสิ่งกีดขวางที่อยู่ด้านหน้าได้
- เมื่อบินเข้าในระหว่างการกลับด้านบน (RTH) โดรนจะหยุดบินขึ้นและออกจากโหมด RTH หากคันโยกการบินขึ้น/ลงแนวตั้ง (Throttle) ถูกคลิกลงจนดัก หลังจากปล่อยคันบังคับแล้วจะสามารถควบคุมคูล์ดรอนได้
- เมื่อบินไปข้างหน้าในระหว่างการกลับด้านบน (RTH) โดรนจะเบรกและบินอยู่กับที่และออกจากโหมด RTH หากคันโยกการเดินหน้า/ถอยหลัง (Pitch) ถูกตัวและงานสุด หลังจากปล่อยคันโยกการเดินหน้า/ถอยหลัง (Pitch) และจะสามารถควบคุมดรอนได้
- หากโดรนบินเข้าในระหว่างการกลับด้านบนที่ไม่สามารถบินได้ โดรนจะหยุดและบินกลับด้านบนที่ระยะห่างปัจจุบัน หากโดรนบินขึ้นเพื่อตรวจสอบความสูงเต็มที่ในขณะเดียวกันที่บินขึ้นแล้วจึงต้องตรวจสอบสิ่งกีดขวางด้านหน้าโดยจะบินอยู่กับที่
- โดรนอาจไม่สามารถบินกลับไปชี้ด้านบนได้ตามปกติ ถ้าหากสัญญาณ GNSS ล่อนหรือไม่สามารถใช้งานได้ หลังจากเข้าสู่โหมด Failsafe RTH โดรนจะบินอยู่กับที่ที่เป็นระยะทางหนึ่ง ก่อนจะลงจอด ATTI หากสัญญาณ GNSS ล่อนหรือไม่สามารถใช้งานได้ หลังจากเข้าสู่โหมด Failsafe RTH โดรนจะบินอยู่กับที่ที่เป็นระยะทางหนึ่ง ก่อนจะลงจอด
- การตั้งระดับความสูงในโหมด RTH ที่เพิ่มลดก้อนการบินเป็นสิ่งล้าสัคัญ เปิด DJI Fly และตั้งระดับความสูง RTH ความสูง RTH เริ่มต้นคือ 100 เมตร
- โดรนไม่สามารถกลับหลังสิ่งกีดขวางได้ระหว่างอยู่ในโหมด Failsafe RTH ถ้าหากระบบการมองเห็นพื้นที่รอบหลังสิ่งกีดขวางด้านหน้า ด้านหลัง และด้านในไม่สามารถใช้การได้
- ระหว่างอยู่ในโหมด RTH ระดับความเร็วและระดับความสูงของโดรนสามารถควบคุมไม่ได้โดยใช้รีโมทคอนโทรล หรือ DJI Fly ถ้าหากสัญญาณรีมทยอดคอนโทรลเป็นปกติ และถ้ากระน้ำตกตาม ที่ศักดาของอุปกรณ์และติดต่อทางการบินจะไม่สามารถควบคุมได้ โดยไม่สามารถกลับหลังสิ่งกีดขวางได้ หากผู้ใช้ต้องการเดินหน้า/ถอยหลังเพื่อเร่งความเร็ว และความเร็วในกรณีบินกิน 15 เมตร/วินาที
- หากโดรนบินเข้าไปในพื้นที่ควบคุมการบิน ระหว่างการบินกลับด้านบน โดรนจะลองตัวอยู่กับที่
- เมื่อความเร็วลดลงเกินไป โดรนอาจจะไม่สามารถบินกลับไปชี้ด้านบนได้โปรดทำการบินด้วยความระมัดระวัง

Landing Protection (การสแกนพื้นดินก่อนลงจอด)

การสแกนพื้นดินก่อนลงจอดจะเปิดให้เมื่ออยู่ในโหมด Smart RTH

1. ในระหว่างการสแกนพื้นดินก่อนลงจอด โดรนจะตรวจสอบด้วยไม้ตีและลงจอดบนจุดที่เหมาะสม
 2. หากตรวจสอบดินได้แล้วว่าไม่เหมาะสมในการลงจอด DJI Air 2S จะบินอยู่กับที่และรอคำสั่งอีกนักก่อนบิน
 3. ถ้าการสแกนพื้นดินก่อนลงจอดจะดีไซน์ไว้สำหรับการบินได้ DJI Fly จะแสดงคำเตือนการลงจอด เมื่อโดรนลดระดับลงต่ำกว่า 0.5 เมตร ดันดันโยกการบินขึ้น/ลงแนวตั้งลงด้านล่างหรือใช้ตัวเลื่อนสำหรับลงจอดอัตโนมัติเพื่อลงจอด
- ระบบการสแกนพื้นดินก่อนลงจอดจะดีไซน์ไว้ในโหมด Low Battery RTH และ Failsafe RTH โดรนจะดำเนินการตั้งต่อไปนี้: ระหว่างใช้โหมด Low Battery RTH และ Failsafe RTH โดรนจะลองตัวเหลือพื้นดิน 0.5 เมตรและรอคำสั่งจากนักบินเพื่อเริ่มน้ำลงจอดได้ ดันดันโยกการบินขึ้น/ลงแนวตั้งลงด้านล่างหรือใช้ตัวเลื่อนสำหรับลงจอดอัตโนมัติเพื่อลงจอด ระบบการสแกนพื้นดินก่อนลงจอดจะทำงานและโดรนจะทำการบินด้วยความระมัดระวัง

Precision Landing (การลงจอดอย่างแม่นยำ)

โดรนจะส่ง信号เตือนอัตโนมัติและพยายามจะหันคุ้กเข้ามายังประตูหลักด้านล่างระหว่างอยู่ในโหมด RTH เมื่อถูกวินิจฉัยว่าเกิดภัยคุกคาม โดรนจะลงจอด จะมีคำเตือนภาษาไทยที่ DJI Fly สำหรับการหันคุ้กเข้ามายังประตูหลักด้วย



- ระบบการสแกนพื้นดินก่อนลงจอดจะทำงานระหว่างการลงจอดอย่างแม่นยำ
- ประสิทธิภาพของการลงจอดอย่างแม่นยำจะขึ้นอยู่กับเงื่อนไขต่อไปนี้:
 - ก. จุดที่บินนั้นต้องมีกราฟน้ำที่ไม่ตื้นมากกว่า 10 เซนติเมตร และต้องไม่มีการเปลี่ยนแปลงระหว่างบิน วินาทีนี้โดยรวมจะไม่มีบันทึกกักษณ์ภูมิประเทศของจุดที่บิน
 - ข. ในระหว่างการบินนั้น โดรนจะบินเข้ามายืน停顿 7 เมตร ก่อนที่จะบินเป็นแนวระนาบ
 - ค. ลักษณะภูมิประเทศของจุดที่บินนั้นไม่ใหญ่ต้องไม่มีการเปลี่ยนแปลง
 - ง. ลักษณะภูมิประเทศของจุดที่บินนั้นต้องสามารถแยกแยะได้ด้วยเพียงพอ ภูมิประเทศ เช่น พื้นที่ไม่หิมะปกคลุม น้ำไม่เหมาะสม
 - จ. สภาพแสงต้องไม่ส่องสว่างเกินไป ไม่มีเมฆเกินไป
- การปฏิบัติต่อไปนี้จะช่วยให้ได้รับผลลัพธ์ของการลงจอดอย่างแม่นยำ:
 - ก. กดคันโยกการบินขึ้น/ลงแนวตั้งเพื่อร่วงความเร็วในการลงจอด
 - ข. เลื่อนคันโยกไปในทิศทางใดๆ เพื่อหยุดการลงจอดอย่างแม่นยำ โดรนจะลดระดับลงในแนวตั้งหลังจากปล่อยคันโยก

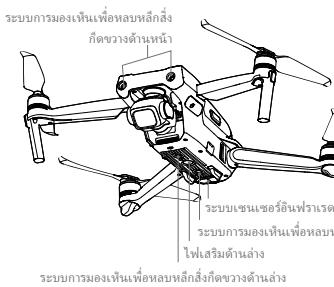
ระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางและระบบเซนเซอร์อินฟราเรด

DJI Air 2S มีทั้งระบบเซนเซอร์อินฟราเรดและระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางด้านหน้า ด้านบน และด้านล่าง

ระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางด้านหน้า ด้านบน และด้านล่างประกอบด้วยกล้องด้านล่างและระบบเซนเซอร์อินฟราเรด มีกล้อง 3 ตัวที่แบบอินฟราเรดสองตัว

ระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางด้านล่างและระบบเซนเซอร์อินฟราเรดช่วยให้โดรนคงตัวแห่งนั้น ปั๊บปัง วินาทีกับที่ได้แม่นยำเขียงข้น และสามารถบินในร่วงเครื่องสภาวะแวดล้อมอื่นๆ ไม่ว่าจะ GNSS

ช่องมีการเสริมไฟสีร่าของด้านล่างที่อยู่บริเวณด้านล่างของโดรน เพื่อช่วยเพิ่มประสิทธิภาพของระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางด้านล่างในสภาวะแสงน้อยได้ดีขึ้น



ระยะการตรวจจับ

ระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางด้านหน้า

ระยะการตรวจจับ: 0.38-23.8 เมตร; FOV: 72° (แนวราบ), 58° (แนวตั้ง)

ระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางด้านหลัง

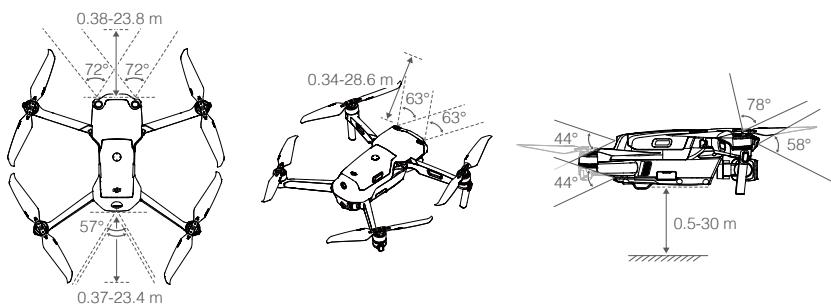
ระยะการตรวจจับ: 0.37-23.4 เมตร; FOV: 57° (แนวราบ), 44° (แนวตั้ง)

ระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางด้านบน

ระยะการตรวจจับ: 0.34-28.6 เมตร; FOV: 63° (แนวราบ), 78° (แนวตั้ง)

ระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางด้านล่าง

ระยะการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางด้านล่างทั้งงานที่ได้ตั้งไว้ที่สุด เมื่อโดรนอยู่ในระดับความสูง 0.5 ถึง 30 เมตร และระยะทางที่ใช้งานได้อัญญาติจะอยู่ในช่วง 0.5 ถึง 60 เมตร



การปรับเทียบกล้องของระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวาง

การปรับเทียบอัตโนมัติ

กล้องระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางที่ติดตั้งบนตัวโดรนมีการปรับเทียบมาจากการทำงาน หากกล้องระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางมีการตรวจสอบสิ่งผิดปกติใดๆ โดรนจะทำการปรับเทียบเองโดยอัตโนมัติและจะมีคำเตือนประกายขึ้นที่จอ DJI Fly ไม่ต้องทำอะไรเพิ่มเดิม

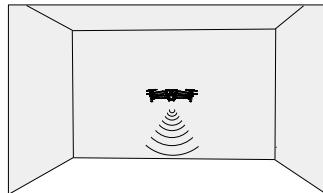
การปรับเทียบขั้นสูง

ถ้าต้องการความต้องการสูงจากปั๊บเทียบอัตโนมัติแล้ว จะมีคำเตือนขึ้นเมื่อเวลาที่ต้องมีการปรับเทียบขั้นสูง การปรับเทียบขั้นสูงจะต้องใช้ร่วมกับ DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series) ตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อปรับเทียบกล้องของระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางด้านหน้า และทำซ้ำขั้นตอนเดิมเพื่อปรับเทียบกล้องระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางด้านหลัง



ใช้ระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวาง

เมื่อระบบ GNSS ใช้งานไม่ได้ ระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางด้านล่างจะเปิดใช้งาน ถ้าหากพื้นดินเรียบและมีแสงเพียงพอ ระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางด้านล่างทำงานได้ดีที่สุด เมื่อโดรนอยู่ที่ระดับความสูง 0.5 - 30 เมตร



ระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางด้านหน้า ด้านหลัง และด้านบนจะเปิดใช้งานโดยอัตโนมัติเมื่อเกิดปัญหาเบื้องต้น ถ้าโดรนอยู่ในโหมด Normal หรือ Cine และระบบการหลบหลีกสิ่งกีดขวาง (Obstacle Avoidance) ตั้งค่าเป็น Bypass (อ้อม) หรือ Break (เบรก) ใน DJI Fly เมื่อใช้ระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางด้านหน้า ด้านหลัง และด้านบนทั้งสามได้ดีที่สุดเมื่อส่องสว่างเพียงพอและสิ่งกีดขวางนี้ลักษณะเฉพาะหรือมีลวดลายอย่างชัดเจน



- ระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางมีความสามารถจำกัดในการรับรู้และหลบหลีกสิ่งกีดขวาง และสมรรถนะอาจได้รับผลกระทบจากสภาพแวดล้อมโดยรอบ รักษาแนวสายฟ้าให้มองเห็นได้ชัดเจนและแม่นยำ
- ถ้าไม่มีสัญญาณ GNSS จะตั้งค่าความสูงสูงสุดในภาระอยู่ที่ 30 เมตร ระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางด้านล่างทำงานได้ดีที่สุด เมื่อโดรนอยู่ที่ระดับความสูง 0.5 - 30 เมตร จะต้องรอมต่อระหว่างที่ตั้งค่าความสูงของโดรนเกิน 30 เมตร เนื่องจากระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางอาจไม่สามารถจับจ้องได้
- ไฟเสริมด้านล่างสามารถตั้งค่าได้ใน DJI Fly หากตั้งค่าเป็น Auto (อัตโนมัติ) ระบบจะเปิดใช้งานโดยอัตโนมัติเมื่อสภาพแวดล้อมมีเดินไป-มาอย่างต่อเนื่อง
- ไฟเสริมด้านล่างสามารถตั้งค่าได้ใน DJI Fly หากตั้งค่าเป็น Auto (อัตโนมัติ) ระบบจะเปิดใช้งานโดยอัตโนมัติเมื่อสภาพแวดล้อมมีเดินไป-มาอย่างต่อเนื่อง
- เมื่อโดรนบินเหนือน้ำทึ่นหรือพื้นที่ที่มีระบบป่าคุณ ระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางอาจทำงานได้ไม่ถูกต้อง
- ระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางจะทำงานได้ไม่ดีหากรัศมีไม่ชัดเจน ระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางจะทำงานได้ไม่ดีหากรัศมีไม่ชัดเจน
- ก. บันไดหรือพื้นผิวที่เป็นสีเดียว (เช่น สีดาลัตน์ สีขาวล้วน สีเขียวล้วน)
- ข. บันไดหรือพื้นผิวที่สะท้อนแสงอย่างมาก
- ค. บันไดหรือพื้นผิวหรือพื้นผิวที่ไม่เรียบ
- ง. บันไดหรือพื้นผิวหรือวัสดุที่เคลื่อนที่
- จ. บันไดที่หันที่แสงและการเปลี่ยนแปลงของแสงหรือเงาที่มีร่องรอยของตัวบันไดมาก
- ฉ. บันไดที่หันที่ผิวที่มีร่องรอย ($< 10 \text{ lux}$) หรือสว่างมาก ($> 40,000 \text{ lux}$)
- ช. บันไดที่หันที่ผิวที่สะท้อนของมากหรือพื้นผิวที่มีร่องรอยและอันฟราเวต (เช่น กระเบื้อง)
- ช. บันไดที่หันที่ผิวที่มีลวดลายหรือผิวน้ำที่ไม่ชัดเจน
- ฉ. บันไดที่หันที่ผิวที่มีลวดลายหรือผิวน้ำที่ไม่ชัดเจน
- ญ. บันไดหรือสิ่งกีดขวางที่มีพื้นผิวเล็กๆ (เช่น ก้อนไม้)
- ก. กรุณาตรวจสอบความสะอาดของเซ็นเซอร์อยู่เสมอ ห้ามติดแมลงเซ็นเซอร์ ห้ามใช้โดรนในสภาวะแวดล้อมที่มีฝุ่นมากหรือมีความชื้นสูง



- ปรับเปลี่ยนกล้องหากได้รับการชนหรือหักเมื่อการเดินทางได้ดำเนินการใน DJI Fly
- ห้ามบินในวันที่ฟ้าไม่晴朗 วิ่งลมกระ化เรื่อที่คันวิสัยไม่ชัดเจน
- ตรวจสอบสิ่งของอื่นที่อยู่บนเครื่องบินทุกครั้ง:
 - ก. ตรวจสอบว่าไม่มีสิ่งของอื่นที่อาจก่อความเสียหายให้กับเครื่องบิน
 - ข. ถ้ามีสิ่งของอื่น ห้ามนำติดบนเครื่องบิน แต่ให้ห้ามนำสิ่งของอื่นที่อาจก่อความเสียหายให้กับเครื่องบิน
- ติดต่อฝ่ายดูแลลูกค้าของ DJI หากมีความเสียหายเกิดขึ้นกับกระบวนการของเชนเชอร์วินฟราเวตและระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งของอื่นที่อาจก่อความเสียหาย
- อายุใหม่สิ่งของที่อาจก่อความเสียหายที่ต้องห้าม

โหมดการบินอัจฉริยะ

FocusTrack

FocusTrack หรือ Spotlight 2.0, ActiveTrack 4.0 และ Point of Interest 3.0

Spotlight 2.0: ควบคุมได้โดยเดินทางด้วยตนเองในแนวดิ่งที่กล้องซัพพอร์ตได้เพื่อความสะดวกนี้ ขับคันโยกการบินไปทางซ้าย/ขวา (Roll) เพื่อบินแนวรอบตัว ขับคันโยกการเดินหน้า/หลัง (Pitch) เพื่อออกห่างหรือเข้าใกล้วัตถุ ขับคันโยกการบินขึ้น/ลง (Throttle) เพื่อบินสูงขึ้นหรือต่ำลง และขับคันโยกการหัน (Pan) เพื่อปรับกรอบภาพ

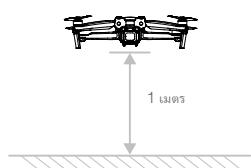
ActiveTrack 4.0: ActiveTrack 4.0 มีสองโหมด ขับคันโยกการบินไปทางซ้าย/ขวา (Roll) เพื่อบินแนวรอบตัว ขับคันโยกการบินขึ้น/ลง (Throttle) เพื่อบินสูงขึ้นหรือต่ำลง และขับคันโยกการเดินหน้า/หลัง (Pitch) เพื่อออกห่างหรือเข้าใกล้วัตถุ ขับคันโยกการบินขึ้น/ลง (Pan) เพื่อปรับกรอบภาพ

1. ติดตาม: โดรนติดตามวัตถุโดยเร้นระยะห่างของบ่อมส่วนตัวในโหมด Normal และ Cine ความเร็วในการบินสูงสุดคือ 12 เมตร/วินาทีโดยรวม โดรนสามารถรับรู้สิ่งของที่เดินทางในแนวดิ่ง เช่น แม่ลูกกระรอก รู้สึกว่าสิ่งของที่เดินทางในแนวดิ่งมีการบันทึกไว้ในโหมด Sport ความเร็วสูงสุดจะอยู่ที่ 19 เมตร/วินาที และโดยรวมจะไม่สามารถรับรู้สิ่งของที่เดินทาง
2. Parallel: โดรนจะติดตามวัตถุที่มุ่งเดินทางต่อเนื่องและห่างจากทางเดินทาง ในโหมด Normal และ Cine ความเร็วในการบินสูงสุดคือ 12 เมตร/วินาทีในโหมด Sport ความเร็วสูงสุดจะอยู่ที่ 19 เมตร/วินาทีโดยรวมจะไม่สามารถรับรู้สิ่งของที่เดินทางได้ในโหมด Parallel

Point of Interest 3.0 (POI 3.0): โดรนติดตามวัตถุเป็นวงกลม โดยแยกจากค่ามุมและความเร็วในการบินที่มีการตั้งค่าไว้แล้ว ในโหมดนี้รองรับทั้งวัตถุที่เคลื่อนไหวและวัตถุที่ยุ่ง เร่ง ยก พาหะ เรือ และผู้คน โปรดทราบว่าจะต้องทำความสูงของโดรนจะไม่เปลี่ยนแปลงหากจะต้องทำความสูงของวัตถุเปลี่ยนแปลงไป และวัตถุที่เคลื่อนที่เร็วเกินไปอาจสูญหายได้

ใช้ FocusTrack

1. ขึ้นบินและบินอยู่กับที่อย่างน้อย 1 เมตร เหนือพื้นดิน



2. วิธีรุกคล่องรอบดูบันจอเพื่อเปิดใช้งาน FocusTrack



3. เริ่มใช้ FocusTrack โดยเดิมคือ Spotlight และที่สำคัญเพื่อสับระหว่าง Spotlight, ActiveTrack [] และ POI [] เมื่อสามารถจับจ้องได้แล้ว ActiveTrack จะเริ่มต้นการทำงานเมื่อต้องพบร้าท่าทางการบินก็จะผู้ใช้สามารถโน้มือขึ้นเดียว และให้หัวศอกอยู่บนอุปกรณ์ได้
4. แตะปุ่ม ชัตเตอร์/บันทึก เพื่อถ่ายภาพหรือเริ่มบันทึกวิดีโอ ดูคลิปที่ถ่ายมาแล้วในโหมด Playback

ออกจากรูปแบบ FocusTrack

และหยุด ใน DJI Fly หรือออกจาก模式ในโหมดเพื่อออกจากรูปแบบ FocusTrack



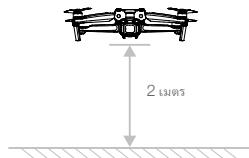
- ห้ามใช้ FocusTrack ในหน้าที่รับผู้คน สังสรรค์ สังฆะของเล็ก ๆ (เช่น กีฬาหรือสปาไฟฟ้า) หรือวัดภูปะรังแสง (เช่น น้ำหรือแก้ว)
- ห้ามนั่งลงกดตัวอยู่บน ๆ โดรน และปีนเข้าไปบนโดรนเพื่อหลบหลีกไฟหรือแรงชน
- ควบคุมโดยตรงด้วยตนเอง กดปุ่มหมุนบิดให้ช้าราวกับเวลาที่หยุดใน DJI Fly เมื่อเกิดเหตุฉุกเฉิน
- โปรดระยั้นดูว่างเป็นไปตามเงื่อนไขด้านล่างนี้:
 - ก. วัดถูกที่ติดตามไม่ได้เครื่องนอนที่อยู่ในห้องน้ำเดียวกัน
 - ข. วัดถูกที่ติดตามอยู่ปีกเงินรูปวงกบที่ขณะเดียวกัน
 - ค. วัดถูกที่ติดตามอยู่ห้องไปช่วงเวลาหนึ่ง
 - ง. วัดถูกที่ติดตามอยู่เครื่องนอนที่บันทึกไว้เป็นห้อง
 - จ. วัดถูกที่ติดตามอยู่มีเสียงเดียวหรือลดลายเดียวกับสภาพแวดล้อม
 - ฉ. สภาพแสงน้อยมาก (<300 lux) หรือสว่างมาก (>10,000 lux)
- โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณทำตามกฎหมายและข้อกำหนดด้านความเป็นส่วนตัวของพื้นที่นั้น ๆ เมื่อใช้งาน FocusTrack
- ขอแนะนำให้ติดตามเฉพาะภายนอก หรือ และผู้คน (แต่ไม่ใช่เด็ก ๆ) บันทึกความระยะห่างเมื่อติดตามวัดถูกอื่น ๆ
- อายุติดตามระยะเพียงรู้ว่าความแม่นยำจะลดลง
- วัดถูกที่ติดตามอยู่อาจลืมไปเป็นวัดถูกอื่นโดยไม่ตั้งใจ เนื่องจากบันทึกเข้าไปในกล้อง
- เมื่อใช้ท่าทางเพื่อเริ่มต้นการทำงาน ActiveTrack โดรนจะติดตามเฉพาะผู้ที่แสดงท่าทางที่ต้องจับได้ค่อนแรกเท่านั้น ระยะห่างระหว่างบุคคลและโดรนควรอยู่ที่ 5-10 เมตร และบุคคลจะต้องไม่เคลื่อนที่มากกว่า 60°
- FocusTrack จะถูกปรับใช้งานเมื่อบันทึกที่ความละเอียดสูง เช่น 2.7K 48/50/60 fps, 1080p 48/50/60/120 fps, 4K 48/50/60 fps และ 5.4K 24/25/30 fps

MasterShots

MasterShots ช่วยให้ตัดถูกอยู่ตรงกลางเฝรื่องในขณะที่สั่งการควบคุมทิศทางต่าง ๆ ตามลำดับเพื่อสร้างวิดีโอภาพ dyno ลีน ๆ

การใช้งาน MasterShots

- ขึ้นบินและบินอยู่กับท่อซ่างน้อย 2 เมตร เห็นอ่อนต้น



- ใน DJI Fly แตะโคลอนใหม่ด้วยภาพ เพื่อเลือก MasterShots และทำตามคำแนะนำ ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณเข้าใจว่าจะใช้จ้างนี้ใหม่ด้วยภาพอย่างไร และใช้มือสั่งกีดขวางในพื้นที่ของข้า
- เลือกวัดถูปีรามาทีในหมู่บ้านกล้อง โดยแตะวงกลมที่ตัวถูปีรามาที หรือว่าครุภัณฑ์อื่นๆ แล้วแตะ Start เพื่อเริ่มการบันทึก โดรนบินกลับไปปังต้าแห่งนั้น แรก เมื่อถ่ายภาพเสร็จเรียบร้อย



- แตะ เพื่อใช้งานวิดีโอ

การออกจากรอบ MasterShots

กดปุ่มหยุดบินขึ้นเครื่อง หรือแตะ ที่ DJI Fly เพื่อออกจากโหมด MasterShots โดรนจะบินอยู่กับที่

- ใช้ MasterShots ในวิธีเดียวกับที่ไม่มีการหรือสั่งกีดขวางอ่อนนิ่น ตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่มีมนุษย์ สัตว์ หรือสั่งกีดขวางอ่อนนิ่นในเส้นทางบิน โดรนจะเบรกและบินอยู่กับที่ สำหรับการตรวจสอบว่าไม่สามารถตรวจสอบสั่งกีดขวางที่ต้านหนึ่งของโดรนได้
- ห้ามสั่งเกตัวตู้รอบ ๆ โดรน และใช้รีโมทคอนโทรลเพื่อหลบหลีกไม่ให้โดรนชน



- ห้ามใช้ MasterShots ในสถานการณ์ดังต่อไปนี้:
 - เมื่อวัดถูกกีดขวางในช่วงเวลาหนึ่ง หรือคุณมองไปไม่เห็นวัดถูก
 - เมื่อวัดถูกสีหรือสีของลักษณะเดียวกับสภาพแวดล้อม
 - เมื่อวัดถูกยุงและแมลง
 - เมื่อวัดถูกต้นไม้สูง
 - สภาพแสงน้อยมาก (<300 lux) หรือสว่างมาก (>10,000 lux)
- ห้ามใช้ MasterShots ในบริเวณที่สัญญาณ GNSS ล่อน มีฉะนั้นเส้นทางการบินจะไม่เสถียร
- โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณทำตามกฎหมายและข้อกำหนดด้านความเป็นส่วนตัวของพื้นที่นั้น ๆ เมื่อใช้งาน MasterShots

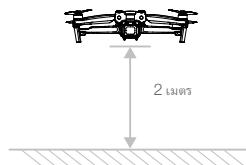
QuickShot (ถ่ายต่อๆ)

โหมด QuickShot รวมถึง Drone, Rocket, Circle, Helix, Boomerang และ Asteroid การบันทึกภาพของ DJI Air 2S ขึ้นอยู่กับการเลือกโหมดการถ่ายทำและจะเป็นการบันทึกวิดีโอสั้นโดยอัตโนมัติ วิดีโอดามาร์ตันช์ ตัดต่อ หรือแซปไปมาเพื่อให้ได้จากการบันทึกชั้นหลัง

- Drone (บินแนวตั้งและกลับกลับ): โดรนบินโดยหลังและบินขึ้น โดยที่กล้องชั้นอยู่ที่หัวดู
- Rocket (บินตรงสู่อากาศ): โดรนบินขึ้นโดยที่กล้องหันลงมาทางด้านล่าง
- Circle (บินวน): โดรนบินวนรอบวัดถูก
- Helix (บินวนเป็นเกลียว): โดรนบินขึ้นและบินวนเป็นเกลียวรอบวัดถูก
- Boomerang (บุบเมอแรง): โดรนบินรอบวัดถูกเป็นวงรูปไข่ บินขึ้นแล้วไปจากจุดตั้งต้น และบินร่อนลงมาตอนบินกลับ จุดตั้งต้นของวิดีโอนั้นที่เกิดปลายด้านหนึ่งของรูปทรงไข่แบบยาวในขณะที่กล้องหันไปทางด้านขวาจากจุดเริ่มต้น ตรวจลองให้แน่ใจว่ามีพื้นที่เพียงพอเมื่อใช้โหมด Boomerang ตรวจสอบให้แน่ใจว่าพื้นที่วิดีโอยังน้อย 30 เมตร รอบโดรน และอย่างน้อย 10 เมตร เหนือโดรน
- Asteroid: โดรนบินโดยหลังและขึ้นทางบน ถ่ายภาพหลายภาพ จากนั้นกีบินกลับไปบังจุดตั้งต้น วิดีโอกีบภาพเริ่มตัวยกพื้นในรูปสามเหลี่ยม แต่เมื่อสูงสุด จำกัด จักนั้นกีบินกลับไปบังจุดตั้งต้น ตรวจสอบให้แน่ใจว่ามีพื้นที่เพียงพอเมื่อใช้โหมด Asteroid ตรวจสอบให้แน่ใจว่ามีพื้นที่ด้านหลังอย่างน้อย 40 เมตร และพื้นที่ด้านบนเหนือโดรน 50 เมตร

การใช้ QuickShot

- บินแนวตั้งและบินรอบวัดถูกที่อย่างน้อย 2 เมตร เหนือพื้นดิน



- ใน DJI Fly และแอปพลิเคชันใหม่ค่ายภาพ เพื่อเลือก QuickShots และทำงานคำแนะนำ ตรวจสอบให้แนใจว่าคุณเข้าใจว่าจะใช้งานโหมดค่ายภาพอย่างไร และไม่มีสิ่งใดขวางในพื้นที่รอบข้าง
- เลือกตัตคุณภาพมาบินในมุมมองกล้อง โดยแตะวงกลมที่วัดอุหจือความสูงกล่องของบล็อก เลือกโหมดค่ายภาพแล้วแต่ Start เพื่อเริ่มต้นการบันทึก QuickShots สามารถเริ่มต้นด้วยการทำการโบนกอีกด้วยสามารถเป็นมือข้างเดียว และให้หัวศอกอยู่เหนือนิ้วให้เวลา ได้รับบันทึกลับไปปั้งตามแท็บหนังแรก เมื่อค่ายภาพเสร็จเรียบร้อย



- แตะ เพื่อใช้งานวิดีโอ

อุ ก ก า ก ไ ห မ ด QuickShots

กดปุ่มนุ่มยุทธวินช่วงระหว่างนี่ครึ่ง หรือแตะ ที่ DJI Fly เพื่ออุ ก ก า ก ไ ห မ ด QuickShots โดรนจะบินอยู่กับที่



- ใช้ QuickShots ในรีเควตที่มีผู้ตัดรวมบันทึกวิดีโอสิ่งกีดขวางอื่นๆ ตรวจสอบให้แนใจว่าไม่มีมุมบันทึกที่ห้ามได้ในเส้นทางบิน โดรนจะบินและบินอยู่ที่ที่ล้มเหลวการตรวจสอบพนักงานสิ่งกีดขวางไปพร้อมๆ กันไม่สามารถตรวจสอบสิ่งกีดขวางที่ดำเนินการหันหน้าของโดรนได้
- หันสังเกตวัดอุหจุน ฯ โดรน และใช้ชีมีทก่อนที่จะบินเพื่อทดสอบหลักไม่ให้โดรนชน
- ห้ามใช้ QuickShots ในสถานการณ์ดังต่อไปนี้:
 - เมื่อวัดอุหจุกีดขวางในช่วงเวลาหนึ่ง หรือคุณมองไม่เห็นวัดอุหจุน
 - เมื่อวัดอุหจุกีดจากโดรนเกิน 50 เมตร
 - เมื่อวัดอุหจุสิ่งกีดขวางโดยไม่ต้องก้าวไปใกล้สิ่งกีดขวาง
 - เมื่อวัดอุหจุบันและภาค
 - เมื่อวัดอุหจุเคลื่อนที่เร็ว
 - สภาพแสงน้อยมาก (<300 lux) หรือสว่างมาก (>10,000 lux)
- ห้ามใช้ QuickShots ในรีเควตที่กีดขวางตัวอาคาร หรือรีเควตที่สัญญาณ GNSS อ่อน วิธีนี้จะเส้นทางการบินจะไม่เสถียร
- โปรดตรวจสอบให้แนใจว่าคุณทำตามกฎหมายและข้อกำหนดด้านความเป็นส่วนตัวในห้องถึงเมื่อใช้งาน QuickShots
- เมื่อใช้ท่าทางเพื่อเริ่มต้น QuickShots โดรนจะติดตามเฉพาะผู้ที่แสดงท่าทางที่ตรวจสอบได้คุณแรกเท่านั้น ระยะห่างระหว่างบุคคลและโดรนควรจะอยู่ที่ 5-10 เมตร และบุคคลนี้ต้องไม่หันหน้าไปทางด้านหลัง 60°

HyperLapse (ถ่ายภาพแบบ Timelapse และเคลื่อนไหวกล้องไปด้วย)

โหมดถ่ายภาพ Hyperlapse รวมถึง Free, Circle, Course Lock และ Waypoint



Free (อิสระ)

โหมดจะถ่ายภาพต่อเนื่องมีเสถียรภาพโดยไม่แนบ แม่ไดรรนจะอยู่บนพื้นดิน โหมด Free ก็ใช้งานได้ หลังจากขึ้นบินแล้ว ให้ควบคุมการเคลื่อนที่และมุ่งก้มลงลูลของโดรนโดยใช้รีโมทคอนโทรล ทำตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อใช้โหมด Free:

1. ตั้งระยะเวลา ความยาวของวิดีโอและความเร็วสูงสุด หน้าจอจะแสดงจำนวนเวลาที่จะถ่ายและระยะเวลาที่ใช้ในการถ่าย
2. แตะปุ่ม ชัดเดอร์/บันทึก เพื่อเริ่ม

ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ: ตั้งค่าฟังก์ชันของปุ่มแบบกำหนดเองเป็นระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ (Cruise Control) และกดปุ่มแบบกำหนดเองและตั้งค่าเก็บร่องไว กัน เพื่อเข้าสู่ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ โดรนจะซังคงบินต่อไปด้วยความเร็วเดิม

Circle (วนเวียน)

เครื่องจะถ่ายภาพโดยข้อต่อเนื่องด้วยเส้นวงกลมที่บินรอบอุปกรณ์เลือกเพื่อสร้างวิดีโอบล็อก สำหรับขั้นตอนด้านล่างเพื่อใช้โหมด Circle:

1. ตั้งระยะเวลา ความยาวของวิดีโอและความเร็วสูงสุด ในโหมด Circle สามารถเลือกการเคลื่อนที่ในศักดาตามตามเข็มนาฬิกาหรือทางวนเข็มนาฬิกา ให้หน้าจอจะแสดงจำนวนภาพที่จะถ่ายและระยะเวลาที่ใช้ในการถ่าย
2. เลือกตั้งค่า หน้าจอ
3. แตะปุ่ม ชัดเดอร์/บันทึก เพื่อเริ่ม
4. ขับคันโยกการหัน (Pan) และตัวปั๊บก้มกล่องเพื่อปรับตั้งไฟฟ้า ขับคันโยกการเอียง (Tilt) เพื่อเปลี่ยนระยะห่างจากวัตถุ ขับคันโยกการบินไปทางซ้าย/ขวา (Roll) เพื่อควบคุมความเร็วการบินวน และขับคันโยกการบินขึ้น/ลงแนวตั้ง (Throttle) เพื่อควบคุมความเร็วการบินแนวตั้ง

ล็อกเส้นทางการบิน

Course Lock ใช้งานได้สองวิธี วิธีแรก ทิศทางของโดรนจะกำหนดให้ แต่ไม่สามารถเลือกวัตถุได้ วิธีที่สอง ทิศทางของโดรนจะกำหนดให้ และไดรรนจะบินรอบวัตถุที่เลือก ทำตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อใช้ Course Lock:

1. ตั้งระยะเวลา ความยาวของวิดีโอและความเร็วสูงสุด หน้าจอจะแสดงจำนวนเวลาที่จะถ่ายและระยะเวลาที่ใช้ในการถ่าย
2. ตั้งเส้นทางการบิน
3. ถ้าได้ เลือกวัตถุให้ตัวปั๊บก้มกล่องและตั้งคันโยกการหันเพื่อปรับกรอบภาพ
4. แตะปุ่ม ชัดเดอร์/บันทึก เพื่อเริ่ม ขับคันโยกการเอียงและคันโยกการบินไปทางซ้าย/ขวาเพื่อควบคุมความเร็วของการบินแนวราบและก้าวไป รวมเคลื่อนที่ในแนวขวาง ขับคันโยกการบินขึ้น/ลงแนวตั้งเพื่อควบคุมความเร็วในการบินแนวตั้ง

เป้าหมาย

โดรนจะถ่ายภาพเป้าหมายสองรูปที่เข้ามาในเส้นทางการบินโดยอัตโนมัติและถ่ายวิดีโอบรรยากาศ timeline โดรนสามารถบินได้ตามลำดับ จากเป้าหมาย 1 - 5 หรือ 5 - 1 ตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อใช้ Waypoints

1. ตั้งเป้าหมายที่ต้องการและพิสูจน์ของเลนส์อิริว
2. ตั้งระยะเวลา ความยาวของวิดีโอและความเร็วสูงสุด หน้างอจะแสดงจำนวนภาพที่จะถ่ายและระยะเวลาที่ใช้ในการถ่าย
3. แตะปุ่มชัดเตอร์เพื่อเริ่ม

โดรนจะถ่ายวิดีโอบรรยากาศ timeline โดยอัตโนมัติและจะบันทึกไว้ในการบินวิดีโอย้อนหลัง ในการตั้งค่ากล้อง ผู้ใช้ควรเลือกบันทึกคลิปในฟอร์แมต JPEG หรือ RAW และบันทึกคลิปไว้ในพื้นที่เก็บข้อมูลในตัวเครื่องหรือการ์ด microSD



- เพื่อประสิทธิภาพอย่างสูงสุด แนะนำให้ใช้ Hyperlapse ที่ระดับความสูงมากกว่า 50 เมตรและตั้งค่าอย่างน้อยส่องวินาทีระหว่างเวลาที่ตั้งไว้ในการถ่ายและชัตเตอร์
- แนะนำให้เลือกวิดีโอที่ไม่เคลื่อนไหว (เช่น ตึกสูง ภูเขา) ที่อยู่ในระยะปลอดภัยจากโดรน (ไกลกว่า 15 เมตร) อย่างไรก็ตาม ผู้ใช้ต้องติดต่อผู้ใช้ในส่วนของจราจรทางอากาศ (ATC) ก่อนบิน
- โดรนจะเบรกและบินกลับไปที่ ถ้ามีการตรวจสอบสิ่งกีดขวางในโหมด Hyperlapse โปรดทราบว่าไม่สามารถตรวจสอบสิ่งกีดขวางที่ได้ตั้งหัวใจของโดรนได้
- โดรนจะถ่ายวิดีโอ ก็ต่อเมื่อมันถ่ายภาพได้อย่างน้อย 25 ภาพ ซึ่งเป็นจำนวนที่ต้องใช้เพื่อสร้างวิดีโocomposition ความยาวที่น้อยกว่า 10 วินาที ไฟล์วิดีโอดูแลรักษาขั้น เมื่อได้รับคำสั่งผู้ใช้จากเครื่องคอมพิวเตอร์ หรือเมื่อมีการออกจากโหมดโดยไม่คาดคิด เช่น เมื่อกลับบินขึ้นบินลงจากแบบเดอร์ต่า (Low Battery RTH)

Advanced Pilot Assistance Systems 4.0 (ระบบช่วยเหลือนักบินขั้นสูง 4.0)

คุณสมบัติ Advanced Pilot Assistance Systems 4.0 (APAS 4.0) มีให้ใช้งานในโหมด Normal เมื่อเปิดใช้งาน APAS โดรนจะตอบรับคำสั่งของผู้ใช้และวางแผนเส้นทางบินตามการควบคุมคุณภาพโดยและสภาพแวดล้อมของการบิน APAS ทำให้การบินหลีกเลี่ยงกีดขวางที่ได้ระบุไว้ขั้น และมอนITOR ระบบการบินที่ต้องใช้ขั้น

ขั้นที่ต้องใช้ในการเดินหน้า / ยกหางไปข้างหน้าหรือข้างหลังต่อไป โดรนจะหลบหลีกเลี่ยงกีดขวาง โดยบินเหนือ บินต่ำส่ง หรือไปทางซ้ายหรือขวาของสิ่งกีดขวาง

เมื่อเปิดใช้งาน APAS โดรนจะหยุดบินได้โดยการกดปุ่มหยุดบินชั่วคราวบนรีโมทคอนโทรล หรือแตะ Stop บนจอของ DJI Fly โดรนจะบินอยู่กับที่ สามวินาทีและรอคำสั่งของนักบินต่อไป

เพื่อเปิดใช้งาน APAS ให้เปิด DJI Fly และเข้าไปที่ System Settings, Safety และเปิดใช้งาน APAS

- ⚠**
- APAS ใช้งานไม่ได้ เมื่อมีการใช้ห้อมบินอัจฉริยะ และบันทึกที่ความละเอียดสูง เช่น 2.7K 48/50/60 fps, 1080p 120 fps, 4K 48/50/60 fps, และ 5.4K 24/25/30 fps
 - APAS จะใช้ได้ก็ต่อเมื่อบินไปทางหน้า 朝前 และลง ถ้าโดรนบินไปทางซ้ายหรือขวา APAS จะปิดการทำงาน
 - ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณใช้ APAS เมื่อรับทราบการมองเห็นเพื่อหลบหนีสิ่งของขวางด้านหน้าให้เรียบร้อย โปรดตรวจสอบว่าไม่มีคน สัตว์ วัสดุที่มีน้ำหนักมาก เช่น ก๊อกน้ำ หรือวัสดุที่ร้อน เช่น แก้วหรือชาม อยู่ในเส้นทางบินที่ต้องการ
 - ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณใช้ APAS เมื่อรับทราบการมองเห็นเพื่อหลบหนีสิ่งของขวางด้านล่าง เช่น ลักษณะของ GNSS อาจทำให้โดรนบินไม่ถูกต้อง เมื่อต้องบินเหนือน้ำหรือพื้นที่ที่มีน้ำมาก
 - ขออภัยสำหรับการเปลี่ยนพิเศษเพื่อบินในสภาพแวดล้อมที่มีแสงน้อย (<300 lux) หรือสว่างมาก (>10,000 lux)
 - หมุนล้อเกล็ด DJI Fly และตรวจสอบว่าได้ติดตั้งทุกอย่างแล้ว
 - APAAS อาจทำงานไม่ถูกต้องเมื่อต้องบินในสภาวะอากาศที่ไม่ดี เช่น ลมแรง ฝนตก หิมะ ฯลฯ

ขั้นที่ ก ข้อมูลการบิน

ข้อมูลการบิน รวมถึงการสร้างข้อมูลภาพໄกส์ ข้อมูลสถานะต่อiron และตัวแปรอื่น ๆ มีการบันทึกต่อไปที่ตัวเก็บข้อมูลภายในโดรน ข้อมูลสามารถเข้าถึงได้โดยใช้ DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series)

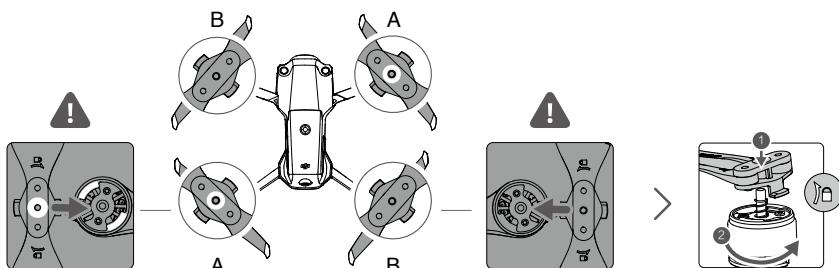
ใบพัด

มีบันทึกแบบเสียงเบาของ DJI Air 2S อยู่สองแบบซึ่งออกแบบมาเพื่อให้หมุนไปในทิศทางแตกต่างกัน เครื่องหมายที่ใช้เพื่อแนะนำว่าควรใช้ใบพัดแบบไหนเพื่อติดกับมอเตอร์ในแนวนอน ตรวจสอบให้แน่ใจว่าจับถูกต้องกับมอเตอร์ตรงกันตามคำแนะนำด้านล่าง

ใบพัด	มีเครื่องหมาย	ไม่มีเครื่องหมาย
ภาพประกอบ		
ตำแหน่ง	ติดเข้ากับมอเตอร์ที่มีเครื่องหมาย	ติดเข้ากับมอเตอร์ที่ไม่มีเครื่องหมาย
รายละเอียด		หมุนใบพัดในทิศทางที่ระบุเพื่อติดตั้งและปิดฝาแน่น

การติดตั้งใบพัด

ติดตั้งใบพัดที่มีเครื่องหมายเข้ากับมอเตอร์ที่มีเครื่องหมาย และใบพัดที่ไม่มีเครื่องหมายเข้ากับมอเตอร์ที่ไม่มีเครื่องหมาย กดใบพัดแต่ละชั้นลงไปที่มอเตอร์และหมุนจนกว้มันจะล็อก



อุตสาหกรรม

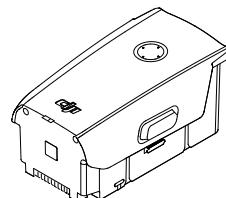
กดใบพัดลงไปที่มุมอเดอร์และหมุนวนไปในทิศทางของล้อ



- ในพัดลมความคุณภาพระดับต่ำกว่า 1000 RPM ไม่สามารถใช้ได้
- ใช้ไฟฟ้าในพัดลมของ DJI อย่างเป็นทางการทั้งน้ำหนัก ห้ามใช้ไฟฟ้าพัดลมที่ซึ่งชนิดกัน
- หากจำเป็นให้ใช้ไฟฟ้าพัดลมที่ต้องห้าม
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าบันไดและเครื่องจักรที่ใช้ไฟฟ้าพัดลมต้องถูกติดตั้งอย่างแน่นหนา
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าบันไดและเครื่องจักรที่ใช้ไฟฟ้าพัดลมต้องถูกติดตั้งอย่างแน่นหนา
- เพื่อหลีกเลี่ยงการบาดเจ็บ อย่าขึ้นไปในบันไดและเครื่องจักรที่ใช้ไฟฟ้าพัดลมที่ต้องห้าม
- อย่าบีบหรืออัดใบพัดระหว่างการเปลี่ยนสาย
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าบันไดและเครื่องจักรที่ต้องห้ามและหมุนอย่างรวดเร็ว ถ้ามืออเดอร์ติดเข้าด้วยกันแล้ว ไม่สามารถหมุนได้
- ห้ามปรับแต่งร่างกายของอเดอร์
- ห้ามแตะต้องจังหวะปล่อยไฟฟ้าหรือร่วงกายคุณสัมภาระกับบันไดและเครื่องจักรที่ต้องห้าม
- ห้ามปิดช่องระบายน้ำอากาศบนบันไดและเครื่องจักรที่ต้องห้าม
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเสียง ESC ปกติเมื่อเปิดเครื่อง

แบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะ

แบตเตอรี่อัจฉริยะของ DJI Air 2S เป็นแบตเตอรี่ความจุ 11.55 V, 3500 mAh ที่มีฟังก์ชันชาร์จและควบคุมประจุอัจฉริยะ



คุณสมบัติของแบตเตอรี่

1. การแสดงระดับแบตเตอรี่ ไฟบอกระดับ LED แสดงระดับแบตเตอรี่ปัจจุบัน
2. พัฟซึ่นการควบคุมระดับต่ำในมัติ เที่ยวน้ำหนักน้ำในไฟเบอร์_optical ร่วม เมื่อไม่มีการใช้งานหนึ่งวัน แบตเตอรี่จะหายไปประมาณ 96% และเมื่อไม่มีการใช้งานห้าวัน แบตเตอรี่จะหายไปประมาณ 60% ระหว่างกระบวนการควบคุมประจุ เป็นปกติที่แบตเตอรี่จะอ่อนล้าความร้อนปานกลางอุ่นๆ
3. การชาร์จอย่างสม่ำเสมอ ระหว่างการชาร์จ แรงดันไฟฟ้าในแบตเตอรี่จะสมดุลโดยอัตโนมัติ
4. การป้องกันการชาร์จมากเกินไป เมื่อชาร์จเต็มแล้ว แบตเตอรี่จะหยุดชาร์จต่อไปไม่ได้
5. การตรวจสอบอุณหภูมิ: เพื่อป้องกันการป้องกันไฟฟ้า เมื่อมีการตรวจสอบอุณหภูมิสูงกว่า 5°C ถึง 40°C (41°F ถึง 104°F) เท่านั้น
6. การป้องกันกระแสไฟฟ้า เนื่องจากการตรวจสอบอุณหภูมิสูงกว่า 5°C ถึง 40°C (41°F ถึง 104°F) เท่านั้น
7. การป้องกันการควบคุมประจุมากเกินไป เมื่อแบตเตอรี่มีการใช้งาน จะมีการหยุดการควบคุมประจุอัตโนมัติเพื่อป้องกันการควบคุมประจุมากเกินไป

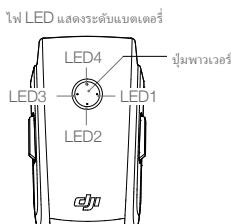
8. การป้องกันการตัดวงจร หากมีการตรวจสอบพบว่าเกิดการลัดวงจร จะรีเซ็ตจากแหล่งไฟที่ติดตั้งในมิติ
9. การป้องกันแบตเตอรี่เสียหาย DJI Fly จะแสดงข้อความเตือนเมื่อการตรวจสอบพบว่าแบตเตอรี่เสียหาย
10. Hibernation Mode (โหมดพักการทำงาน): แบตเตอรี่จะดูดซึมน้ำหนักของเครื่องสูงสุด 20 นาทีเพื่อประหยัดพลังงาน ถ้าระดับแบตเตอรี่เหลือน้อยกว่า 5% หลังจากไม่ได้ใช้งานหนึ่งในเดือน แบตเตอรี่จะห้ามดูดน้ำหนักของเครื่องสูงสุด 20 นาทีเพื่อประหยัดพลังงาน การบันทึกและอ่านข้อมูลที่เก็บไว้ในแบตเตอรี่จะถูกลบโดยอัตโนมัติก่อนเปิดเครื่อง สำหรับการติดต่อไร้สาย
11. การลืมรหัส: ข้อมูลเกี่ยวกับแบตเตอรี่ที่ติดตั้งในไฟฟ้า ความจุ และกระแสน้ำจะถูกลบโดยอัตโนมัติ

⚠️ • โปรดอ่านข้อส่วนต่างๆ ของคู่มือสิทธิ์และคำแนะนำด้านความปลอดภัยของ DJI Air 2S และสิ่กิจกรรมที่แบตเตอรี่อ่อนแรงงาน ผู้ใช้ต้องรับผิดชอบห้ามดูดใน การต่อเนื่องการและการใช้งาน

การใช้แบตเตอรี่

ตรวจสอบระดับแบตเตอรี่

กดปุ่มพาวเวอร์หนึ่งครั้งเพื่อตรวจสอบระดับแบตเตอรี่



ไฟ LED และระดับแบตเตอรี่

ไฟ LED ติด	ไฟ LED กะพริบ	ไฟ LED ดับ	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

กดปุ่มพาวเวอร์หนึ่งครั้ง จากนั้นกดอีกครั้ง ค้างไว้สองวินาทีเพื่อเปิดหรือปิดแบตเตอรี่ไฟ LED และระดับแบตเตอรี่จะแสดงระดับแบตเตอรี่ เมื่อทำการกดปุ่มเปิดได้เรียบร้อย

คำเตือนอุณหภูมิที่

- เมื่อยืนในสภาวะแวดล้อมที่อุณหภูมิต่ำ 0° ถึง 5° C (32° ถึง 41°F) จะทำให้ความจุของแบตเตอรี่ลดลงอย่างมาก ขอแนะนำให้ดูรายละเอียดในหน้าจอที่ก่อนเพื่อลดเวลาที่ใช้ในการเดินทาง
- แนะนำให้ใช้ในสภาวะแวดล้อมที่ต่ำกว่า 14° F (-10° C)
- เมื่อยืนในสภาวะแวดล้อมที่อุณหภูมิสูง ให้เลิกบินทันทีที่ DJI Fly แจ้งเตือนระดับแบตเตอรี่ต่ำ
- เมื่อไปในสภาวะที่อุณหภูมิสูงกว่า 68° F (20° C)
- ความจุของแบตเตอรี่ลดลงในสภาวะแวดล้อมที่อุณหภูมิต่ำจะลดประสิทธิภาพการด้านแรงลอกของโดรน โปรดทำการบินด้วยความระมัดระวัง
- บินด้วยความระมัดระวังเมื่อเป็นพิเศษที่ความสูงจากการบินต่ำกว่า 1000 เมตร

การชาร์จแบตเตอรี่

ชาร์จแบตเตอรี่อัจฉริยะให้เต็มก่อนบินทุกครั้ง โดยใช้อะแดปเตอร์ของ DJI ที่ให้มาเท่านั้น

- ต่ออะแดปเตอร์ AC เข้ากับแหล่งไฟ (100-240 V, 50/60 Hz)
- ต่อแบตเตอรี่อัจฉริยะเข้ากับอะแดปเตอร์ไฟ AC ให้ใช้ชาร์จแบตเตอรี่โดยที่แบตเตอรี่ติดต่อตัวเอง
- ไฟ LED และลงทะเบียนแบบต่อร่องจะแสดงระดับของแบตเตอรี่ระหว่างการชาร์จ
- เมื่อไฟ LED ของร่องตบบัน แสดงว่าแบตเตอรี่อัจฉริยะชาร์จเต็มแล้ว คอดต่ออะแดปเตอร์ออก เนื่องจากแบตเตอรี่ชาร์จเต็มแล้ว



- ห้ามชาร์จแบตเตอรี่ทันทีที่หลังจากเพียงบินเสร็จ เพราะอุณหภูมิอาจจะสูงเกินไป หรือห้องที่อุณหภูมิของแบตเตอรี่ลดลงมาอยู่ที่อุณหภูมิห้องก่อนจะชาร์จใหม่
- อะแดปเตอร์จะหยุดชาร์จแบตเตอรี่ เมื่ออุณหภูมิของแบตเตอรี่สูงกว่า 41° ถึง 104° F (5° ถึง 40° C) อุณหภูมิที่เหมาะสมในการชาร์จคือ 71.6° ถึง 82.4° F (22° ถึง 28°C)
- สำหรับชาร์จแบตเตอรี่ (ไม่ได้รวมอยู่ด้วย) สามารถชาร์จแบตเตอรี่ได้สูงสุดสามก้อน เยี่ยมชมร้านค้าออนไลน์ DJI Online Store ที่เป็นทางการเพื่อรับข้อมูลเพิ่มเติม
- ควรชาร์จแบตเตอรี่ให้เต็มอย่างน้อยหนึ่งครั้งทุกสามเดือน เพื่อให้แบตเตอรี่ไม่เสื่อม
- DJI ไม่รับผิดชอบต่อความเสียหายที่เกิดขึ้น อ้างเหตุผลจากกรณีใช้อะแดปเตอร์ของบริษัทอื่น



- ขอแนะนำให้พยายามรักษายอดแบตเตอรี่ให้เหลือ 30% หรือต่ำกว่า ก่อนการบินสั้น ซึ่งสามารถชาร์จได้โดยการบินโดรนออกกลางวันทั้งหมดหรือน้อยกว่า 30%

ตารางด้านล่างแสดงให้เห็นถึงระดับแบตเตอรี่ระหว่างที่กำลังชาร์จ

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

กลไกการป้องกันแบตเตอรี่ไฟ LED และตัวแบบเดื่อร์ส่วนภายนอกแสดงคำเตือนเพื่อป้องกันแบตเตอรี่ที่ไม่ถูกกระชุนจากภายนอกในกรณีที่ต้องการซื้อตัวใหม่

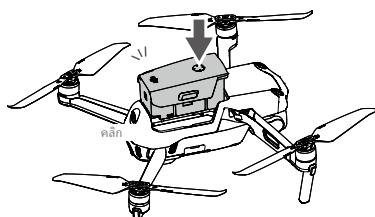
ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่ส่วนภายนอกและแสดงคำเตือนเพื่อป้องกันแบตเตอรี่ที่ไม่ถูกกระชุนจากภายนอกในกรณีที่ต้องการซื้อตัวใหม่

กลไกการป้องกันแบตเตอรี่					สถานะ
LED1	LED2	LED3	LED4	รูปแบบการกะพริบ	
○	●	○	○	LED2 กะพริบสองครั้งต่อวินาที	ตรวจสอบไฟเกิน
○	●	○	○	LED2 กะพริบสามครั้งต่อวินาที	ตรวจสอบการลัดวงจร
○	○	●	○	LED3 กะพริบสองครั้งต่อวินาที	ตรวจสอบการซ่อมแซมไฟเกินไป
○	○	●	○	LED3 กะพริบสามครั้งต่อวินาที	ตรวจสอบไฟเกินที่อ่อนแหนง
○	○	○	●	LED4 กะพริบสองครั้งต่อวินาที	อุณหภูมิในเครื่องร้อน
○	○	○	●	LED4 กะพริบสามครั้งต่อวินาที	อุณหภูมิในเครื่องสูง

ถ้ากลไกการป้องกันแบตเตอรี่ทำงานในการจะกลับไปเครื่องจักรที่จอดไว้แล้วเสียบไฟเมื่อปลดครั้ง หากอุณหภูมิในเครื่องร้อนมากเกินไป ไฟจะติดต่อตัวเองและแบตเตอรี่จะถูกดึงกลับไปเครื่องจักรใหม่โดยอัตโนมัติ โดยไม่จำเป็นต้องกดและเสียบห้องดูดไฟเมื่อปลดครั้ง

การเปลี่ยนแบตเตอรี่อัจฉริยะ

ใส่แบตเตอรี่อัจฉริยะลงในช่องเสียบแบตเตอรี่ของโดรน ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเส้นเชือกไปอย่างแน่นหนาและตัวล็อกแบตเตอรี่ล็อกเข้าที่แล้ว



การถอนแบตเตอรี่อัจฉริยะ

กดปลดล็อกตัวล็อกจากตัวนําเข้าของแบตเตอรี่ เพื่อถอนมันออกจากช่องเสียบ

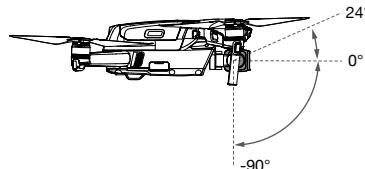


- ห้ามถอนแบตเตอรี่เมื่อเครื่องยังคงทำงาน
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าแบตเตอรี่ได้รับการติดตั้งเข้าที่อย่างแน่นหนา

กิมบลอลและกล้อง

ลักษณะของกิมบลอล

กิมบลอล 3 แผนกของ DJI Air 2S ช่วยกันสั่น ทำให้หักล้องมีความนิ่ง ทำให้คุณได้ภาพและวิดีโอที่ชัดเจนและไร้ความสั่นไหว ช่วงการเอียง (Tilt) ของตัวควบคุมคือ -90° ถึง +24° ข้อมูลของการเอียงของตัวควบคุมที่เป็นค่าเริ่มต้นคือ -90° ถึง 0° และของเบรกการเอียงสามารถเพิ่มขึ้นเป็น -90° ถึง +24° โดยการเปิดใช้ “Allow Upward Gimbal Rotation” (อนุญาตให้มีการหมุนกิมบลอลขึ้นไปด้านบน) ใน DJI Fly



ใช้ตัวปรับกิมบลอลนี้เมื่อหอดูทางหน้าเพื่อควบคุมการเอียงของกล้อง หรืออีกทางหนึ่งคือเข้าสู่มุมมองกล้องใน DJI Fly กดหน้าจอจังหวะที่งดกดปุ่มปรับ ดึงยาวๆ และหากขึ้นและลงเพื่อควบคุมการเอียงของกล้อง

โหมดการใช้งานกิมบลอล

มีโหมดการใช้งานกิมบลอลอยู่สองแบบ เป็นขั้นโน้มถ่วงและการใช้งานที่แตกต่างกันด้วย DJI Fly

Follow Mode (โหมดติดตาม): หมุนทิศทางของกิมบลอลและด้าร์นหน้าโดยรุนแรงที่สุดตลอดเวลา

FPV Mode (โหมดดูมุมมองบุคคลที่三): กิมบลอลปรับไปตามการเคลื่อนที่ของโดรนเพื่อนำเสนอประสบการณ์การบินแบบบุกเบิกของบุคคลที่三ที่นี่



- เมื่อโดรนเปลี่ยนเครื่องกล้องแล้ว อ่าม่าแตะหรือเคาะกิมบลอล เนื่องจากกิมบลอลเป็นส่วนของบิน กรุณาขึ้นบันจากพื้นที่ล่องและร้านเชื้อเรือน
- ความแม่นยำของกิมบลอลอาจเสียหายได้จากการชนหรือกระแทก ซึ่งอาจทำให้กิมบลอลทำงานผิดปกติ
- อ่าม่าที่ผู้คนหรือสายรัดอาจก่อภัยโดยเด็ดขาด โปรดใช้เฉพาะอ่าม่าที่ได้รับอนุญาตของกิมบลอล
- มองตัวร์กิมบลอลอาจเข้าสู่โหมดป้องกันตัวเองในสถานการณ์ต่อไปนี้:
 - ก. โดรนออกบินน้ำหนักที่ไม่สม่ำเสมอหรือกิมบลอลติดกีดขวาง
 - ข. กิมบลอลจะกันแรงกระแทกที่บินนอกอ่าม่าแรง เว้น การชน
- ห้ามกระแทกกิมบลอลส่วนใดๆ ที่เป็นกิมบลอลแล้ว ห้ามเพิ่มน้ำหนักให้กับตัวกิมบลอล เนื่องจากอาจทำให้กิมบลอลทำงานผิดปกติหรืออาจทำให้ห้องโดยสารหลุดออกจากตัวห้องโดยสาร
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าถูกต้องก่อนกิมบลอลออกก่อนจะเปิดเครื่องโดรน รวมถึงตรวจสอบว่าได้ตั้งค่าโดรนให้ใช้งานได้จริง
- การบินในสภาวะหมอกหนาหรือเมฆครึ่งอาจทำให้กิมบลอลเบี่ยง ซึ่งทำให้กิมบลอลใช้การไม่ได้ชัดเจน เมื่อกิมบลอลแห้งแล้ว กิมบลอลจะกลับสู่สภาวะปกติ

คุณลักษณะของกล้อง

DJI Air 2S ใช้กล้องเซ็นเซอร์ CMOS 1 นิ้ว ซึ่งสามารถถ่ายวิดีโอ 5.4K 30 fps, 4K 60fps และ 1080p 120 fps และภาพหน้าจอ 20MP นอกจากนี้ ยังรองรับให้หมดการถ่ายภาพ เช่น SmartPhoto, Slow Motion, MasterShots, QuickShots, Hyperlapse และ Panorama รูปแบบของกล้องคือ f2.8 และสามารถถ่ายได้ f0.6 เมตรถึงระยะห่างนั้นคือ

-  • ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์ภายนอกและความชื้นเหมาะสมสำหรับกล้อง ห้ามห่วงว่างการใช้งานและในกรณีเก็บรักษา
- ใช้ถ่านจากมาตรฐานเดียวกันสำหรับความละเอียดเดียวกัน เช่นถ่านความเร็วหายากและถ่านความเร็วต่ำ
- ห้ามปิดกั้นรูระบายน้ำอากาศที่กล้อง เพราะจะส่งผลให้ความเรือนเพิ่มขึ้นอาจทำให้อุปกรณ์เสียหายและถูกห้ามเจ็บได้

การบันทึกวิดีโอ

DJI Air 2S รองรับการใช้การ์ด microSD เพื่อบันทึกวิดีโอของคุณ ควรใช้การ์ด microSD แบบ UHS-I Speed Grade 3 เพื่อให้การบันทึกวิดีโอยังคงทำงานได้ดีที่สุด สำหรับการบันทึกข้อมูลที่ได้รับด้วย DJI Air 2S นั้น ควรใช้การ์ด microSD ที่มีความเร็วต่อหน่วยความจำสูง ไปรดดูที่ส่วนข้อมูลจำเพาะสำหรับข้อมูลเพิ่มเติม เกี่ยวกับการ์ด microSD ที่แนะนำ

-  • ห้ามถอนการ์ด microSD จากโทรศัพท์ที่เครื่องเปิดอยู่ มิฉะนั้น การ์ด microSD อาจเสียหายได้
- เพื่อให้แน่ใจถึงความเสถียรของระบบกล้อง การบันทึกวิดีโอด้วยกล้องได้ 30 นาที
- ตรวจสอบการตั้งค่ากล้องก่อนใช้งานเพื่อให้แน่ใจว่าได้ตั้งค่าไว้ตามที่ต้องการแล้ว
- ก่อนถ่ายภาพหรือวิดีโอลักษณะของภาพดูออกลักษณะของภาพที่ต้องการถ่าย
- ถ้าได้รับน้ำดื่มหรือแมลงสาบ จงไม่สามารถสูบข้อมูลหรือท่าสำเนาไว้และวิดีโอด้วยจากกล้องได้
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าปิดโทรศัพท์อยู่ก่อนท่อง มิฉะนั้นพารามิเตอร์กล้องของคุณอาจไม่ได้บันทึกไว้และวิดีโอที่คุณบันทึกไว้อาจเสียหายได้ DJI ไม่รับผิดชอบต่อความเสียหายใดในการบันทึกภาพหรือวิดีโอนี้หรือที่บันทึกไว้ในแบบที่อุปกรณ์ไม่สามารถอ่านข้อมูลได้

รีโมทคอนโทรล

ส่วนนี้อธิบายถึงคุณลักษณะของรีโมทคอนโทรล รวมถึงคำแนะนำสำหรับการควบคุมโดยรุ่นและกล้อง

รีโมทคอนโทรล

คุณลักษณะรีโมทคอนโทรล

รีโมทคอนโทรลเมืองโนโลห์สัมภาระไกลของ DJI ชื่อ OcuSync 2.0 ซึ่งสามารถส่งข้อมูลได้ไกลถึง 12 กิโลเมตร และแสดงวิดีโอที่ส่งสัญญาณจากโดรนที่ DJI Fly บนอุปกรณ์เลือกตัวเองที่ของคุณได้ด้วยความละเอียดสูงสุด 1080p สามารถควบคุมได้ในระยะทางสูงสุด 120-130 m โดยปรับปรุงประสิทธิภาพของกล้องผ่านการอัปเดตซอฟต์แวร์

ในหน้าที่เปิดใช้งานสำหรับสัมภาระไกลของ DJI Fly บนอุปกรณ์เลือกตัวเองที่ของคุณได้ด้วยความละเอียดสูงสุด 1080p อย่างรวดเร็ว ไม่ว่าความสูงของการบินจะเปลี่ยนแปลงไปอย่างไร รีโมทคอนโทรลท่านได้ตัดคัน 2.4 GHz และ 5.8 GHz โดยจะเลือกช่องสัญญาณที่ดีที่สุดของอุปกรณ์ ระบบรับสัญญาณลดความหணห่วงลงเป็น 120-130 ms โดยปรับปรุงประสิทธิภาพของกล้องผ่านการอัปเดตซอฟต์แวร์

แบบเดียวกันนี้ด้วยความจุ 5200 mAh และใช้งานได้ตั้งแต่ 6 ชั่วโมง รีโมทคอนโทรลจะอุปกรณ์เคลื่อนที่ได้ด้วยความสามารถในการชาร์จ 500 mA@5V รีโมทคอนโทรลจะชาร์จอุปกรณ์และดรอนตัวอื่นที่ตั้งไว้สำหรับอุปกรณ์ iOS ก่อนที่จะไปทดสอบสบู่ที่แนะนำอย่างดีให้ DJI Fly ชาร์จได้ การชาร์จอุปกรณ์ iOS วิธีใช้งานในการตั้งค่าเริ่มต้นและต้องมีการเปลี่ยนทุกครั้งที่เปลี่ยนรีโมทคอนโทรล

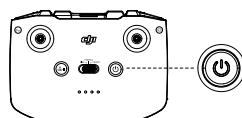


- เวลาซึ่งที่ต้องตามห้ามหันดู: รีโมทคอนโทรลเป็นไปตามที่กำหนดให้หันดูอีกครั้ง
- Control Stick Mode (โหมดคันโยกควบคุม): โหมดคันโยกควบคุมหันดูเพื่อกันการท่าทางของการเคลื่อนไหวของคันโยกควบคุมแต่ละแบบ มีโหมดที่ตั้งไว้ในอุปกรณ์ไว้แล้วสำหรับแต่ละโหมด (โหมด 1, โหมด 2 และโหมด 3) ซึ่งรองรับใช้งานและมีโหมดที่ปรับแต่งได้เองซึ่งสามารถตั้งค่าได้ใน DJI Fly ใหม่ที่เป็นค่าเริ่มต้นคือโหมด 2

การใช้งานรีโมทคอนโทรล

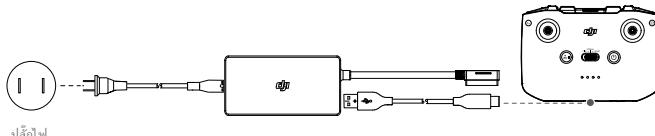
การเปิด/ปิดเครื่อง

กดปุ่มไฟเวลาระยะครั้งหนึ่งเพื่อตรวจสอบระดับแบตเตอรี่ปัจจุบัน กดหนึ่งครั้งและกดตัวอักษร C เพื่อเปิดหรือปิดรีโมทคอนโทรล ถ้าระดับแบตเตอรี่ต่ำเกินไป กรุณาชาร์จก่อนใช้งาน



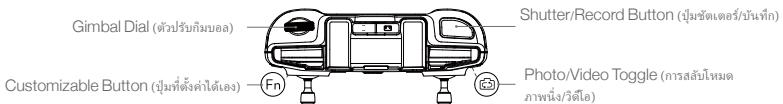
การชาร์จแบตเตอรี่

ใช้สาย USB-C เพื่อต่อเข้ากับอะแดปเตอร์ AC เข้ากับพอร์ต USB-C ของรีโมทคอนโทรล



การควบคุมกิมบล็อกและกล้อง

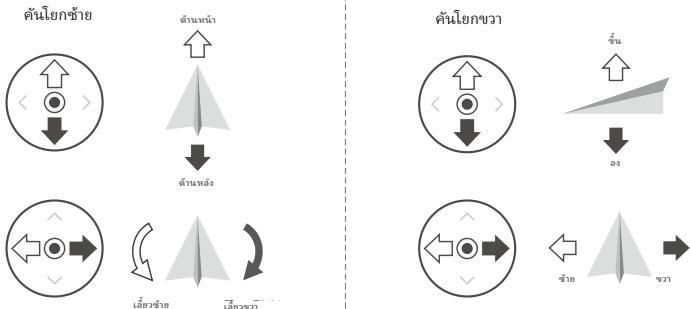
1. ปุ่มชัตเตอร์/บันทึก: กดหนึ่งครั้งเพื่อถ่ายภาพ หรือรีบูต/หยุดการบันทึก
2. การสั่นไหวเพื่อการแจ้ง/วิธี: กดหนึ่งครั้งเพื่อเปลี่ยนโหมดระหว่างภาพนิ่งและวิดีโอ
3. ตัววับรีบกิมบล็อก: ใช้ควบคุมความเรียบของกิมบล็อก
4. กดปุ่มปรับแต่งค่าใบเลี้ยวเพื่อให้สามารถใช้ตัวปรับกิมบล็อกเพื่อปรับการชูมนิ่งเมื่อต้องการ



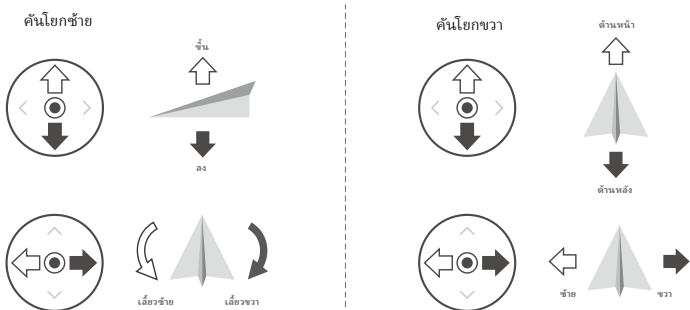
การควบคุมโดรน

คันโยกควบคุมจะควบคุมที่ศูนย์ที่ศูนย์การทั้งหมดของโดรน (Pan), การเดินหน้า/ออกหลัง (Pitch), ระดับความสูง (Throttle) และการบินไปทางซ้าย/ขวา (Roll) โดยมีด้านใดก็เป็นด้านหน้าของคันโยกควบคุมแต่ละแบบ ใหม่มติที่ต้องปรับแต่งได้เองซึ่งสามารถตั้งค่าได้ใน DJI Fly ใหม่มติที่เป็นค่าเริ่มต้นคือ ใหม่มติ 1, ใหม่มติ 2 และ ใหม่มติ 3 ซึ่งพร้อมใช้งานและมีใหม่มติที่ปรับแต่งได้เองซึ่งสามารถตั้งค่าได้ใน DJI Fly ใหม่มติที่เป็นค่าเริ่มต้นคือ ใหม่มติ 1

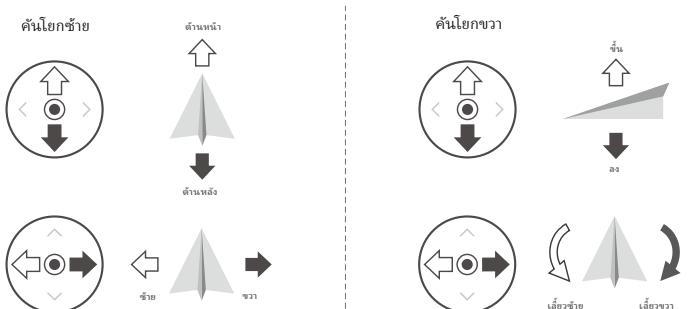
ใหม่มติ 1



ใหม่มติ 2



ใหม่มติ 3



รีโมทคอนโทรล (ใหม่ดี 2)	โดรน (◀ แสดงทิศทางของ Nose)	หมายเหตุ
		การขับคันโยกซ้ายขึ้นหรือลงจะเป็นการเปลี่ยนระดับความสูงของโดรน ผลักคันโยกขึ้นเพื่อเพิ่มระดับความสูง ดันคันโยกลงเพื่อลดระดับ อิ่งคันโยกถูกผลักออกไปทางจากศูนย์กลางเท่าไหร่ โดรนก็จะเบี้ย่น ระดับความสูงเร็วขึ้นเท่านั้น กรุณานำผลักคันโยกอย่างมุ่งมั่นและสมอ เพื่อป้องกันการเปลี่ยนระดับอย่างทันทีที่หันที่หันได้เร็วไม่คาดเดา
		ขับคันโยกซ้ายไปทางซ้ายหรือขวาเพื่อการควบคุมทิศทางของโดรน ผลักคันโยกไปทางซ้าย จะหมุนโดรนตามทิศทางนาฬิกา และไปทางขวา จะเป็นการหมุนโดรนตามทิศทางนาฬิกา อิ่งคันโยกถูกผลักออกไปทางจากศูนย์กลางเท่าไหร่ โดรนก็จะหมุนเร็วขึ้นเท่านั้น
		การขับคันโยกขวาไปทางซ้ายหรือขวาเพื่อการเคลื่อนไปทางหน้า/หลังของโดรน ผลักคันโยกขึ้นเพื่อบินไปทางหน้า หรือผลักลงเพื่อบิน ออกหลัง อิ่งคันโยกถูกผลักออกไปทางจากศูนย์กลางเท่าไหร่ โดรนก็จะบินไปเร็วขึ้นเท่านั้น
		การขับคันโยกขวาไปทางซ้ายหรือขวาเพื่อการบินไปทางซ้าย/ขวาของโดรน ผลักคันโยกไปทางซ้ายเพื่อบินไปทางซ้าย และผลักไปทางขวาเพื่อบินไปทางขวา อิ่งคันโยกถูกผลักออกไปทางจากศูนย์กลาง เท่าไหร่ โดรนก็จะบินไปเร็วขึ้นเท่านั้น

เปลี่ยนโหมดการบิน

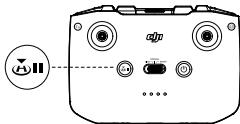
เลื่อนสวิตช์เพื่อเลือกโหมดการบิน

ตำแหน่ง	โหมดการบิน
Sport	โหมด Sport
Normal (ปกติ)	โหมด Normal
Cine	โหมด Cine

**ปุ่ม Flight Pause/RTH (ปุ่มหยุดบินชั่วคราว/กลับจุดที่บิน)**

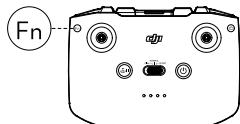
กดเพื่อชั่วคราวเพื่อให้โดรนเบรกและบินอยู่ที่ก้นที่ ถ้าโดรนอยู่ในโหมด MasterShots, QuickShots, Smart RTH หรือลงจอดอัตโนมัติ กดหนึ่งครั้งเพื่อออกจากโหมดแล้วต่อไป

กดปุ่ม RTH ดังไว้จะนำโดรนไปยังที่ตั้งที่บิน เพื่อเริ่มต้นโหมด RTH กดปุ่มนี้อีกครั้งเพื่อยกเลิกดำเนิน RTH และกลับไปควบคุมโดยรีโมท ครั้ง ถ้าเครื่องล้มล็อกในทัวร์ Return to Home (กลับจุดที่บิน) เพื่อทราบข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับ RTH



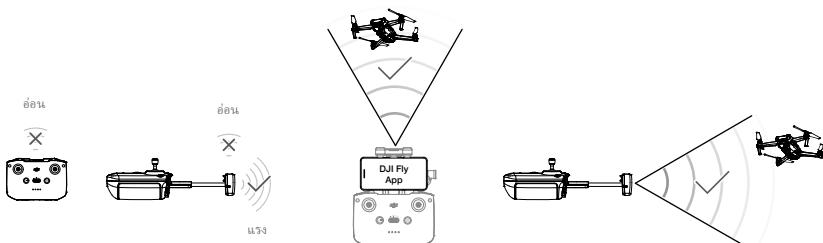
Customizable Button (ปุ่มที่ตั้งค่าได้เอง)

ไปที่การตั้งค่าระบบ DJI Fly และเลือก Control เพื่อกำหนดค่าการท่างานของปุ่มนี้ ฟังก์ชันที่ตั้งไว้อาจรวมถึง การตั้งศูนย์กล้องของ Gimbal ใหม่ การเปลี่ยนไฟ LED และการสับเปลี่ยนที่และบุมของสติ



การเตือนจากวีมทคอนโทรล

วีมทคอนโทรลจะส่งเสียง警報 เมื่อห่างจากลักษณะนิ่น (RTH) หรือเมื่อระดับแบตเตอรี่ต่ำ (6% ถึง 15%) การเตือนแบบเดียวกันนี้ติดตัวกับการกดปุ่มพาวเวอร์ การเตือนแบบเดียวกันนี้จะส่งเสียง警報 เมื่อส่วนของบุมติดตัวกับตัวรับสัญญาณอยู่ในตำแหน่งสอดคล้องกับโทรศัพท์ตามภาพด้านล่าง



Optimal Transmission Zone (บริเวณส่งสัญญาณ)

การเชื่อมต่อ กับวีมทคอนโทรล

โปรดอ่านวีมทคอนโทรลจะต้องเชื่อมต่อกับก่อนการใช้งาน หากไม่สามารถต่อไปนี้เพื่อเชื่อมต่อวีมทคอนโทรลใหม่:

- กดปุ่มพาวเวอร์ที่วีมทคอนโทรล และทิ่วโดรน
- เปิดแอป DJI Fly
- ในมุมมองจากกล้อง แตะ ●●● และเลือก Control และ Pair to Aircraft (Link)
- กดปุ่มพาวเวอร์ที่โดรนค้างไว้นานกว่า 5 วินาที โดรนจะส่งเสียงบีบหนึ่งครั้ง เพื่อแสดงว่าโดรนพร้อมจะเชื่อมต่อแล้ว โดรนจะส่งเสียงบีบสองครั้ง เพื่อแสดงว่าการเชื่อมต่อเสร็จสมบูรณ์ไฟ LED บนกระดับแบตเตอรี่ของวีมทคอนโทรลจะเปลี่ยนแสง



- ตรวจสอบให้แน่ใจว่ารีโมทคอนโทรลอยู่ในระยะ 0.5 เมตรกับโดรนระหว่างการเชื่อมต่อ
- รีโมทคอนโทรลจะยกเลิกการเชื่อมต่อหากไม่ได้ ด้วยรีโมทคอนโทรลใหม่เมื่อการเชื่อมต่อที่เดิมหายไป



- ชาร์จรีโมทคอนโทรลให้เต็มก่อนการบินทุกครั้ง รีโมทคอนโทรลจะส่งเสียงเตือน เมื่อบนตัวเครื่องต่อ
- ถ้ารีโมทคอนโทรลปิดอยู่และไม่ได้ใช้งานนานาที จะมีเสียงเตือน หลังจาก 6 นาทีโดยจะเปิดเองอัตโนมัติ ขึ้นด้วยคำแนะนำดูหมัดปุ่มกดได้ ก็ได้เพื่อยกเลิกการแจ้งเตือน
- ปรับที่รีดอุปกรณ์เกลื่อนที่เพื่อให้แน่ใจว่าโทรศัพท์ที่ยึดไว้เข้าที่แน่นหนาและล้วง
- ควรชาร์จแบตเตอรี่ให้เต็มอย่างน้อยหนึ่งครั้งทุกสามเดือนเพื่อให้แบตเตอรี่ไม่เสื่อม

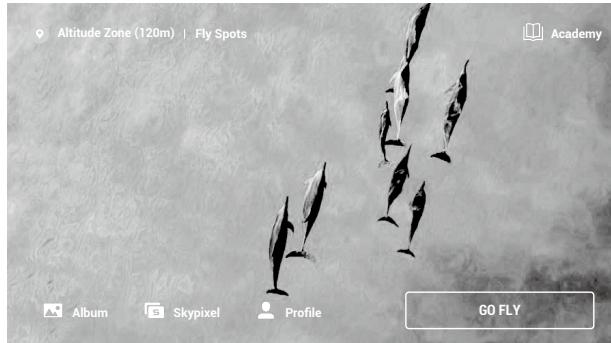
ແອນ DJI Fly

ສ່ວນນີ້ຈະແນະນຳໄຟຟັງກໍ່ຫຸນທີ່ລັກຂອງ ແອນ DJI Fly

แอป DJI Fly

Home

เปิดแอป DJI Fly และเข้าสู่หน้า home



จุดบิน

ชุมชนร่องบึงบ่นเพื่อวินและสถานที่ถ่ายทำในบริเวณใกล้เคียง เรียนรู้เพิ่มเติมเกี่ยวกับ GEO Zone และชุมภาพถ่ายทางอากาศของสถานที่ต่าง ๆ ที่ถ่ายโดยผู้ใช้รายอื่น

Academy

แดชท์บอร์ดมุ่งเน้นมาเพื่อเข้าสู่ Academy การสอนให้งานผลิตภัณฑ์ เคล็ดลับในการบิน ความปลอดภัยในการบิน และเอกสารอ้างอิง จะสามารถอ่านได้ทันที

Album

ให้คุณสามารถถ่ายและวิideoจากแอป DJI Fly และอุปกรณ์เคลื่อนที่ของคุณ มีฟังก์ชัน Templates และ Pro Templates มีโหมดปรับแต่งอัตโนมัติสำหรับคลิปที่ถ่ายมา Pro จะให้คุณปรับแต่งคลิปที่ถ่ายมาได้ตามที่คุณต้องการ

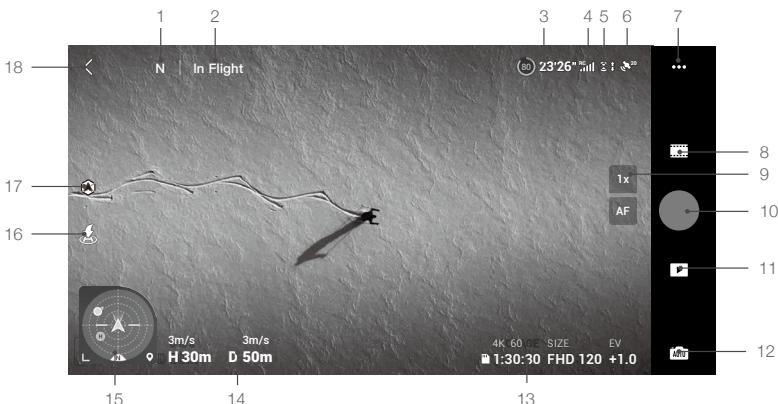
SkyPixel

เข้าสู่ใหม่ SkyPixel เพื่อชมวิดีโอและภาพที่ผู้ใช้อัปโหลด

Profile

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

Camera View (มุมมองกล้อง)



1. โหมดการบิน

N : แสดงโหมดการบินปัจจุบัน

2. แสดงสถานะระบบ

In Flight : แสดงสถานะไดร์ฟและแสดงค่าต่อหน่วย ๆ แบบ

3. ข้อมูลแบบเต็มรูป

(๑) 24°26' : แสดงระดับแบนด์เต็มรูปปัจจุบันและเวลาบินที่เหลือ แตะเพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับแบนด์เต็มรูป

4. สัญญาณความเร็วของการเชื่อมต่อสี

RC : แสดงความแรงของสัญญาณเชื่อมต่อวิทยุระหว่างโดรนกับบีบีมทคอนไนท์รอล

5. สถานะระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกภัย

3 : ดำเนินการอย่างต่อเนื่องแสดงสถานะของระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกภัยที่ด้านขวาและด้านซ้าย และด้านบนของโดรนแสดงสถานะของระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกภัยที่ด้านบนและด้านล่าง โดยเป็นเส้นสีแดงเมื่อระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกภัยที่ด้านขวาทำงานเป็นปกติ และเป็นสีเดียวกันเมื่อระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกภัยที่ด้านขวาไม่สามารถใช้งานได้

6. สถานะ GNSS

20 : แสดงความแรงของสัญญาณ GNSS ปัจจุบัน และเพื่อตรวจสอบสถานะสัญญาณ GNSS จุดที่บินสามารถอ่านได้ตั้งแต่ปัจจุบันไปจนถึงสิ่งที่บิน

7. การตั้งค่าระบบ

● ● ● : แตะเพื่อดูข้อมูลเกี่ยวกับความปลอดภัย การควบคุม และการส่งข้อมูล

ความปลอดภัย

ความช่วยเหลือในการบิน: ให้คำแนะนำทางภูมิศาสตร์และจังหวัดที่ต้องการหลบหลีกภัยที่ด้านขวาให้ Bypass (อ้อมผ่าน) หรือ Break (เบรก) โดยไม่สามารถรู้สึกถึงที่ด้านขวา หากปิดใช้งานการตรวจจับสิ่งที่ด้านขวา โดรนไม่สามารถบินไปทางด้านขวาได้ หากปิดใช้งาน Sideway Flight

การป้องกันในการบิน: แตะเพื่อตั้งรับความสูงที่สูงที่สุด ระยะห่างไกลที่สุด และตัวบินสูง RTH ตั้งแต่บินแล้ว และเพื่อป้องกัน Home Point (จุดที่บิน)

เซ็นเซอร์: แตะเพื่อดู IMU และสถานะเซ็นเซอร์ และหากจำเป็นจะเริ่มทำการคัลิเบรต ผู้ใช้สามารถตั้งค่าไฟเซ็นเซอร์และป้องกันการตั้งค่า GEO Zone ได้ทันที

แบนด์เต็มรูป: แตะเพื่อดูข้อมูลแบบเต็มรูป เช่น สถานะเซลล์แบตเตอรี่ หมายเลขอุปกรณ์ เวลาชาร์จ และวันที่ผลิต

LED เลี้ยง: แตะเพื่อตั้งค่าไฟ LED เลี้ยงเป็นอัตโนมัติ เปิดหรือปิด

ปลดล็อก GEO Zone: แตะเพื่อดูข้อมูลเกี่ยวกับการปลดล็อก GEO Zone

ไฟล์อุปกรณ์ Find My Drone: ช่วยให้หาตำแหน่งที่ได้รอนอยู่บนพื้นดินได้

การตั้งค่าความปลอดภัยขั้นสูง รวมถึงการตั้งค่าสิ่งที่ได้รับอนุญาต ไม่ได้เป็นพัสดุสามารถยกได้ระหว่างการบิน และสวิตช์ AirSense

พอดีกรรมของโหมดนี้อัปยานเริ่มทยานมาหากายไปบินสามารถอัตโนมัติ Return to Home (กลับจุดเดิม), Descend (ลดระดับ) และ Hover (ยืนอยู่กับที่) ได้

"Emergency Only" (อุบัติเหตุทันที) ระบุว่าจะเมตอเครื่องหมายทางอากาศในสถานการณ์ฉุกเฉินเท่านั้น เช่น เมื่อเกิดการชน มอเตอร์หรืออุบัติเหตุกลางอากาศ หรือโหมดเรียกครับคุณ แลຍกระดับหัวหรือลดระดับอย่างรวดเร็ว "Anytime" (เมื่อใดก็ได้) หมายความเมตอส่วนราชการและผู้คนในแบบผสมผสาน (Combination Stick Command หรือ CSC) การหยุดเมตอเครื่องกลางอากาศที่ให้ไฟบนหน้าจอ DJI Fly เมื่อต้องพบอากาศยาดื่นคุณภาพดีโดยอัตโนมัติ หายใจให้เจ้าของ AirSense AirSense ในส่วนการใช้งาน AirSense ไม่สามารถใช้งานได้ขณะเมตอภัยในโหมด ActiveTrack หรือกำลังบันทึกวิดีโอ 4K 30p อ่านอัตราส่วนสี่เหลี่ยมเจลังของ DJI Fly ก่อนใช้งาน AirSense

การควบคุม

การตั้งค่าโหมด: การตั้งค่าหน่วยการบิน

การตั้งค่าภัยมันของ: แตะเพื่อตั้งค่าโหมดกิริยาบล กการตั้งค่าขั้นสูง อนุญาตให้ห้ามบลลงมุนได้ และดำเนินการปรับเปลี่ยนภัยมันของ

การตั้งค่าไว้โน้มคงใจ: แตะเพื่อตั้งฟังก์ชันของปุ่มแบบปรับแต่งเอง เท่อบริบูรณ์ที่บินโน้มคงใจ พร้อมกับไฟบนหน้าจอ iOS ได้เมื่อทำการเชื่อมต่อและเปลี่ยนโหมดด้วย

วิดีโอสอนการบินสำหรับผู้เริ่มต้น: ชมวิดีโอสอนการบิน

เชื่อมต่อ กับ บิน: แตะเพื่อเริ่มการเชื่อมต่อ เมื่อได้รับโน้มต่อ กับ ไว้โน้มคงใจ

กล้อง

การตั้งค่าการบิน: แสดงการตั้งค่าที่แตกต่างกัน ตามแต่โหมดการถ่ายภาพ

โหมดการถ่าย	การตั้งค่า
ภาพถ่าย	รูปแบบภาพ ขนาดภาพ และการป้องกันแสงสะท้อน
วิดีโอ	ฟอร์แมตวิดีโอ รูปแบบการเข้ารหัส การป้องกันแสงสะท้อน และค่าบรรยายวิดีโอ
MasterShots	รูปแบบวิดีโอ รูปแบบการเข้ารหัส สำหรับความสำคัญในการถ่ายภาพ การป้องกันแสงสะท้อน และค่าบรรยายวิดีโอ
QuickShot (ถ่ายคลื่น)	ฟอร์แมตวิดีโอ รูปแบบการเข้ารหัส สี การป้องกันแสงสะท้อน และค่าบรรยายวิดีโอ
HyperLapse (ถ่าย	
ภาพแบบ Timelaps e และเคลื่อนไหวกล้อง	ฟอร์แมตวิดีโอ ประเภทของภาพถ่าย ป้องกันแสงสะท้อน และค่าภาพเฟรม
ปีกเดียว)	
Pano	ประเภทของการถ่ายและการป้องกันแสงสะท้อน

การตั้งค่าทั่วไป: แตะเพื่อซ่อนและตั้งค่าการฟิล์มอิมเมจ การต้องการเบิดรับแสงเกิน, เลนส์ตาราง, เลนส์คิร์ชตันแสง, สมดุลสีขาว, ชิงค์ภาพ HD อัตโนมัติ และแคด เมื่อหันหน้ากล้อง

ตัวแหน่งการบันทึกวิดีโอดูม: คลิปที่ถูกอ่านไว้สามารถบันทึกไว้ได้โดยอัตโนมัติที่การ์ด microSD สามารถฟอร์แมตพื้นที่จัดเก็บภายในและการ์ด microSD ได้ การตั้งค่าความจุและตัวเลือกสูงสุดและการตั้งค่าการเรียกกล้องยังสามารถปรับเปลี่ยนได้อีกด้วย

การส่งข้อมูล

ความหมาย ความถี่ และการตั้งค่าโหมดช่องสัญญาณ

เกี่ยวกับ

อุปกรณ์: ข้อมูลอุปกรณ์ ข้อมูลเพิ่มเติม เวอร์ชันของแอป เวอร์ชันของแบบทดสอบ และอื่น ๆ

8. โหมดการถ่าย

ภาพถ่าย: Single, SmartPhoto, AEB, Burst และ Timed Shot. SmartPhoto ผ่านกระบวนการรู้จักจาก Hyperlight และ HDR ในการถ่ายภาพ ให้ผลลัพธ์ที่ดีที่สุด Hyperlight ช่วยปรับปรุงภาพถ่ายที่ถ่ายในเวลากลางคืนหรือในสถานการณ์ที่มีแสงน้อย ในขณะที่การรู้จักจากช่วงปรับปรุงค่าความไวและตั้งค่าการฟิล์มเพื่อให้ได้ภาพที่ดีที่สุด แต่ก็ต้องใช้เวลาและพลังงานมากขึ้น

วิดีโอ: ปกติ (5.4K 24/25/30fps, 4K 24/25/48/50/60fps, 2.7K 24/25/48/50/60fps, 1080p 24/25/48/50/60/120fps), ภาพเคลื่อนไหว (1080p 120 fps)

MasterShots: เลือกตั้งค่า โหมดบันทึกภาพโดยอัตโนมัติ ตามลำดับ และค่ารักษาตัวอิริเวท์ที่ตรงกับภาพเพื่อวิธีการถ่ายภาพที่สั้นจะถูกสร้างขึ้นหลังจากนั้น

QuickShot (ถ่ายตัวตน): เลือกจากโหมด Drone, Circle, Helix, Rocket, Boomerang และ Asteroid

HyperLapse: เลือกจาก Free, Circle, Course Lock และ Waypoints

Pano: เลือกระหว่างโหมด Sphere, 180°, Wide Angle และ Vertical โดยจะถ่ายภาพหลายภาพโดยอัตโนมัติ ตามการเลือกประเภทของพื้นที่ และ จะสร้างภาพที่ให้รวมภาพหลังเข้ามา

9. ฟีเจอร์/ไฟฟ้า

[]: สามารถขยาย Zoom ในหน้าจอได้โดยกดไอคอนแสดงอัตราส่วนการซูม กดโดยตอนค้างไว้เพื่อปรับอัตราส่วนการซูม

[AF / MF]: กดโดยตอนไฟฟ้าค้างไว้เพื่อเปลี่ยนโหมดไฟฟ้า

10. Shutter/Record Button (ปุ่มชัตเตอร์/บันทึก)

[●]: แตะเพื่อถ่ายภาพหรือวีดีโอ/หยุดการบันทึกวีดีโอ

11. เล่นย้อนกลับ

[◀]: แตะเพื่อเข้าสู่การเล่นย้อนกลับและซ้อมภาพและวิดีโอทั้งที่ถ่ายไว้

12. เปรียบเทียบโหมด

[AUTO]: เลือกระหว่างโหมด Auto และ Pro เมื่อถูกนำไปใหม่ถ่ายภาพ สามารถตั้งค่าพารามิเตอร์ต่าง ๆ ได้ในโหมดต่าง ๆ ที่หลากหลาย

13. ข้อมูลการ์ด microSD

4K 30

[1:30:26]: แสดงจำนวนเวลาที่เหลือของจาร์ด microSD ปัจจุบัน แตะเพื่อดูความจุที่เหลือของจาร์ด microSD

14. ข้อมูลการบิน

D 50m H 30m 3m/s 3m/s: แสดงระยะทางระหว่างโดรนและจุดขึ้นบิน ความสูงจากจุดขึ้นบิน ความเร็วแนวราบของโดรน และความเร็วแนวตั้งของโดรน

15. ข้อมูลฟ้าจ่ออง

แสดงข้อมูล เช่น การวางแผนและมุมเบี่ยงของโดรน ตำแหน่งของจีพีเอสท่อนไฟฟ้า และตำแหน่งของจุดขึ้นบิน



16. ขึ้นบินอัตโนมัติ/ลงจอด/RTH

[⬆️/⬇️]: แตะที่ไอคอน เมื่อมีค่าเดือนขึ้นมา กดปุ่มค้างไว้เพื่อเริ่มขึ้นบินหรือลงจอดอัตโนมัติ

[⌚]: แตะเพื่อเริ่มโหมด Smart RTH และท่าให้โดรนบินกลับมาจุดขึ้นบินที่บันทึกไว้ล่าสุด

17. สถานะ APAS

[⚠]: แสดงสถานะ APAS ปัจจุบัน

18. ย้อนกลับ

[<]: แตะเพื่อย้อนกลับไปยังหน้า Home

คาดรูปกล่องรอบวัดถูกในมุมมองกล้อง เพื่อเปิดใช้งาน FocusTrack กดค้างที่จอยเพื่อตั้งแต่ละการปรับมุมบล็อก เพื่อปรับมุมบล็อก

แตะที่หน้าจอเพื่อเปิดใช้งานการวัดแสงที่จุดไฟฟ้าหรือการวัดแสงแบบบุคคล การวัดแสงที่จุดไฟฟ้าหรือการวัดแสงแบบบุคคล จะแสดงผลแต่ละจุด ทั้งนี้ขึ้นอยู่กับโหมดไฟฟ้า โหมดตัวรับแสง และโหมดการวัดแสงแบบบุคคล หลังจากใช้การวัดแสงแบบบุคคลแล้ว ให้กดบนหน้าจอค้างไว้เพื่อสักค่ารับแสง หากต้องการปิดล็อกค่ารับแสงให้กดบนหน้าจอค้างไว้อีกครั้ง



- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าชาร์จอุปกรณ์เคลื่อนที่ของคุณเต็มแล้วก่อนจะเบิดแอป DJI Fly
- จำเป็นต้องใช้เน็ตวิลเลอร์เน็ตแอป DJI Fly ติดต่อไปยังบริการเครือข่ายไร้สายของคุณเพื่อขอทราบคำใช้จ่ายสำหรับเน็ต
- ถ้าคุณใช้โทรศัพท์ที่เคลื่อนที่เป็นจุดอพาร์ท ห้ามรับสายที่โทรศัพท์มาหากว่าเรื่องส่งข้อความใด ๆ ระหว่างการบิน
- อ่านและศึกษาด้านความปลอดภัย คำเตือน และข้อส่วนสิทธิ์อย่างลึกซึ้ง รับทราบและตัดสินใจก่อนดำเนินการที่เกี่ยวข้องในพื้นที่ของคุณเองไว้ คุณต้องผู้รับผิดชอบถ้าได้รับบาดเจ็บ รับงานและจัดตั้งจุดก่อภายนอกที่เกี่ยวข้อง และการบินแบบที่ได้รับอนุญาต
 - อ่านและทำความเข้าใจข้อความเดือนต่าง ๆ ก่อนใช้บริการบินอัตโนมัติและการลงจอดอัตโนมัติ
 - อ่านและทำความเข้าใจเรื่องข้อความเดือนต่าง ๆ และข้อส่วนสิทธิ์ ก่อนจะตั้งค่าระดับความสูงที่อยู่ใกล้กันจากการตั้งค่าเริมต้น
 - อ่านและทำความเข้าใจเรื่องข้อความเดือนต่าง ๆ และข้อส่วนสิทธิ์ ก่อนจะตั้งค่าใหม่ตามแบบต่าง ๆ
 - อ่านและทำความเข้าใจเรื่องข้อความเดือนต่าง ๆ และค่าเดือนข้อความเดือนต่าง ๆ และข้อส่วนสิทธิ์ เมื่ออยู่ใกล้หรืออยู่ใน GEO Zone
 - อ่านและทำความเข้าใจเรื่องข้อความเดือนต่าง ๆ ก่อนใช้บริการบินอัตโนมัติ
- ให้น้ำโดยตรงลงคุณลงจอดที่นี่ ตามหนังสือปีกอย่างระมัดระวัง หากว่าข้อความแจ้งให้ดำเนินการตั้งกล่าว
- ทบทวนข้อความเดือนตั้งหมุดที่อยู่ในรายการที่แสดงในแอปก่อนเข้าบินทุกครั้ง
- ใช้การสอนใช้งานในแอปเพื่อฝึกทักษะการบินของคุณ หากคุณยังไม่เคยบินโดยรวมมาก่อน หรือถ้าคุณยังไม่ประสบการณ์เพียงพอที่จะบินโดยรวมอย่างมั่นใจ
- ทำการ cache ข้อมูลแผนที่ของบริเวณที่คุณต้องการบินโดยรวม โดยเริ่มต้นกับบินเทอร์เนตก่อนเข้าบินทุกครั้ง
- แอปนี้ออกแนะนำเพื่อช่วยคุณในการบิน ให้จราจรและภัยทางอากาศ และอย่าทิ้งแอปเพื่อควบคุมคุณโดยรวมของคุณ การใช้งานแอปนี้ของคุณต้องเป็นไปตามข้อกำหนดการใช้งานของ DJI Fly และนโยบายความเป็นส่วนตัวของ DJI อ่านทั้งหมดอย่างละเอียดได้ในแอป

การบิน

ส่วนนี้อธิบายถึงการฝึกบินอย่างปลอดภัยและข้อกำหนดต้านการบิน

การบิน

เพื่อเติมความพร้อมก่อนบินเรียบร้อยแล้ว ข้อมูลนี้ให้คุณฝึกหัดกิจกรรมบินของคุณและฝึกบินอย่างปลอดภัย ตรวจสอบให้แน่ใจว่าทุกการบินนั้นทำการบินในพื้นที่เล็กไปต่อกันหัวข้อเมืองท่องเที่ยวและ DJI Fly เพื่อทราบข้อมูลเกี่ยวกับการใช้เมืองท่องเที่ยวและแอปเพื่อควบคุมโดรน

ข้อกำหนดสภาวะแวดล้อมทางการบิน

- ห้ามใช้โดรนในสภาวะแวดล้อมที่รุนแรง รวมถึงเมื่อแรงลมเกิน 10.7 เมตร/วินาที ที่มีผลกระทบต่อตัวโดรนและระบบ GNSS ได้
- บินในพื้นที่ปิดโถงท่านนั่น อาคารสูงและสิ่งก่อสร้างที่เป็นโลหะขนาดใหญ่อาจส่งผลกับความถูกต้องของเซ็นเซอร์ที่ติดตัวโดรนและระบบ GNSS ได้ ขณะนี้ไม่ใช่ครองอยู่ท่ามกลางอาคารเหล่านี้อย่างน้อย 5 เมตร
- หลบเลี่ยงสิ่งก่อสร้าง ผู้ชายน สายไฟฟ้าแรงสูง ต้นไม้ และแหล่งน้ำ ข้อมูลนี้ไม่ใช่ครองอยู่เหนือน้ำอย่างน้อย 3 เมตร
- ลดเสียงรบกวนให้น้อยที่สุด โดยการหลีกเลี่ยงพื้นที่ที่มีกระแสแม่เหล็กไฟฟ้าแรงสูง เช่น บริเวณใกล้สถานีไฟฟ้า สถานีไฟฟ้าอยู่ และอาคารที่มีการกระจายสัญญาณแม่เหล็กไฟฟ้า
- สมรรถนะของโดรนและแบตเตอรี่ ขึ้นอยู่กับปัจจัยของสภาวะแวดล้อม เช่น ความหนาแน่นของอากาศและอุณหภูมิ ที่จะรับเมื่อบินในระดับ 10,464 ฟุต (5,000 เมตร) หรือมากกว่านั้นจนกระทั่งต้นไฟฟ้า เนื่องจากความต้องบินในบริเวณนั้น ให้ใช้ระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางต้านลัง
- โดรนไม่สามารถใช้ GNSS ในการบินภัยภาคชั้นโลก เมื่อต้องบินในบริเวณนั้น ให้ใช้ระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางต้านลัง
- ถ้าหากขึ้นบินจากพื้นที่ที่มีการเดื่อนที่ เช่น เหรียญบานเยนที่ทำ成ลักษณะนี้ ให้บินด้วยความระมัดระวัง

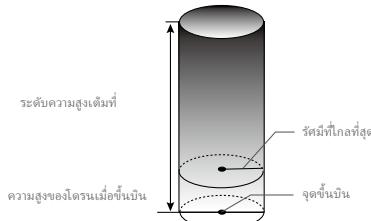
ข้อจำกัดการบินและ GEO Zone (พื้นที่ควบคุมการบิน)

ผู้ควบคุมอากาศยานไร้คนบิน (UAV) ควรปฏิบัติตามกฎระเบียบจากองค์กรกำกับดูแลและองค์กรที่เกี่ยวข้อง เช่น องค์กรการบินพลเรือนระหว่างประเทศ องค์กรบริหารการบินแห่งชาติ และหน่วยงานการบินท้องถิ่น ด้วยเหตุผลด้านความปลอดภัย การจำกัดด้านการบินมีการเปิดใช้งานโดยค่าเริ่มต้น เพื่อช่วยให้ผู้ใช้งานได้รับลักษณะเดียวกันและถูกกฎหมาย ผู้ใช้งานสามารถตั้งค่าการจำกัดการบินได้ทั้งความสูงและระยะทาง

ข้อจำกัดด้านระดับความสูง ข้อจำกัดด้านระยะทาง และฟังก์ชัน GEO Zone จะทำงานพร้อมกันเพื่อให้เกิดความปลอดภัยในการบินเมื่อ GNSS ใช้งานได้ มุ่งเน้นที่ความสูงเท่านั้นที่ถูกจำกัดได้ เมื่อ GNSS ใช้งานไม่ได้

ข้อจำกัดด้านระดับความสูงและระยะทาง

ข้อจำกัดด้านระดับความสูงและระยะทางสามารถปรับเปลี่ยนได้ใน DJI Fly เมื่อพิจารณาจากการตั้งค่าเหล่านี้ โดรนจะบินในขอบเขตจำกัดตามที่แสดงด้านล่าง



เมื่อ GNSS ใช้งานได้

	การจ่ากัดต้านการขโมย	แอป DJI Fly
จะตั้งความสูงที่สูงที่สุด	จะตั้งความสูงของโดรนไม่สามารถเกินจากค่าที่ระบุ	คำเตือน: ถึงจะตั้งความสูงที่จ่ากัด
รัศมีที่ไกลที่สุด	ระยะห่างของโดรนต้องอยู่ในขอบเขตที่ใกล้ที่สุด	คำเตือน: ถึงจุดใกล้ที่สุดที่จ่ากัด

เมื่อเจ้าของระบบมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางด้านล่างเท่านั้นที่ใช้ได้

	การจ่ากัดต้านการขโมย	แอป DJI Fly
จะตั้งความสูงที่สูงที่สุด	ความสูงถูกจ่ากัดให้ที่ 30 เมตร เมื่อสัญญาณ GNSS ออก ความสูงถูกจ่ากัดไว้ที่ 3 เมตร เมื่อสัญญาณ GNSS ออก และสภาพแสงไม่พึงพอ	คำเตือน: ถึงจะตั้งความสูงที่จ่ากัด
รัศมีที่ไกลที่สุด	ข้อจำกัดของรัศมีถูกปรับให้ช้าลงและไม่สามารถรับการแจ้งเตือนในแอปได้	



- ข้อจำกัดจะตั้งความสูงเมื่อ GNSS สัญญาณออกจะไม่ถูกจ่ากัด ถ้าหากสัญญาณ GNSS แรงเรื่อยเปิดเครื่องโดรน
- ถ้าโดรนนี้จีดิจิตัลที่จ่ากัดไว้ คุณจะต้องควบคุมโดยไม่ได้ แต่จะไม่สามารถบันทึกไปในบันทึกนักบินอุปกรณ์ของคุณที่สูง แม้จะบันทึกเข้ามาอุปกรณ์ในขอบเขตโดยอัตโนมัติ เมื่อสัญญาณ GNSS แรง
- เพื่อความปลอดภัย อย่าบินใกล้สถานที่บ้าน ทางด่วน สถานีรถไฟฟ้า โรงงานไฟฟ้า เขตเมืองหรือพื้นที่เสียงรบกวน ฯ บันทึกนี้ให้อยู่ในระยะที่คุณมองเห็นเท่านั้น

GEO Zone

GEO Zone ทุกแห่งที่แม่น้ำในเวียดนามใช้ต่อต้านการขโมย DJI ที่ <http://www.dji.com/flysafe> GEO Zone แนะนำโดยประเทศ รวมถึงพื้นที่ เช่น สถานที่ท่องเที่ยวที่ห้ามบิน สถานที่ท่องเที่ยวที่ห้ามบินในประเทศ ฯลฯ

จะมีคำเตือนขึ้นในแอป DJI Fly เมื่อยื่น GEO Zone

รายการตรวจสอบก่อนบิน

- ตรวจสอบว่าได้แน่ใจว่ามีเทคโนโลยี GPS และแบตเตอรี่ในโดรนอัจฉริยะต้องชำรุดตามที่
- ตรวจสอบว่าได้แน่ใจว่าแบบเดอร์รีเซอร์ฟและอินพัคติกิตติ์กับทัวร์โดรนอย่างแน่นหนา
- ตรวจสอบว่าได้แน่ใจว่าไม่ใช้เครื่องบินภายในประเทศที่ห้ามบิน
- ตรวจสอบว่าได้แน่ใจว่าไม่ใช้เครื่องบินภายในประเทศที่ห้ามบิน
- ตรวจสอบว่าได้แน่ใจว่าไม่มีอุบัติเหตุทางอากาศ
- ตรวจสอบว่าได้แน่ใจว่าได้รับอนุญาตจากผู้ดูแลท้องที่
- ตรวจสอบว่าได้แน่ใจว่าได้รับอนุญาตจากผู้ดูแลท้องที่
- ตรวจสอบว่าได้แน่ใจว่าได้รับอนุญาตจากผู้ดูแลท้องที่
- ตรวจสอบว่าได้แน่ใจว่าได้รับอนุญาตจากผู้ดูแลท้องที่

ขั้นบัน/ลงจอดแบบอัตโนมัติ

ขั้นบันอัตโนมัติ

ใช้การขึ้นบันอัตโนมัติเมื่อต้องเจอกับสถานะของโดรนจะพริบเป็นสีเขียว

1. เปิดแอป DJI Fly และเข้าสู่โหมดลงจอด
2. ทำตามทุกขั้นตอนในรายการตรวจสอบก่อนขึ้นบันให้ครบถ้วน
3. และ ถ้าสภาพแวดล้อมปลอดภัยในการขึ้นบัน กดค้างที่ปุ่มเพื่อขึ้นบัน
4. โดรนจะขึ้นบันและวิ่งกลับไปที่แหล่งพัฒนา 1.2 เมตร

จอดอัตโนมัติ

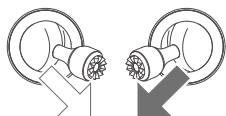
ใช้การลงจอดอัตโนมัติ:

1. และ ถ้าสภาพแวดล้อมปลอดภัยที่จะลงจอด กดปุ่มค้างไว้เพื่อขึ้นบัน
2. การลงจอดอัตโนมัติสามารถยกเลิกได้โดยการแตะ
3. ถ้าระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางทำงานเป็นปกติ การสแกนพื้นดินก่อนลงจอดจะเปิดใช้งาน
4. มองต่อหูดูที่สีจากกล้องจอด

ติดเครื่อง/ดับเครื่องมอเตอร์

การติดเครื่องมอเตอร์

ค่าสั่งจากค่านโยกแบบผสพสน (CSC) ใช้เพื่อเริ่มการทำงานของมอเตอร์ ต้นคันโยกทั้งสองอันไปที่มุมด้านใน หรือปัดออกไปที่มุมด้านนอก เพื่อเริ่มการทำงานของมอเตอร์ เมื่อมอเตอร์ติดแล่หมุนแล้ว ปล่อยคันโยกทั้งสองอันพร้อมกัน



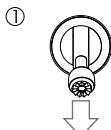
หรือ



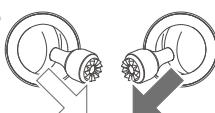
ดับเครื่องมอเตอร์

การดับเครื่องมอเตอร์ทำได้ดังนี้

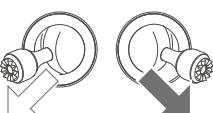
1. วิธีที่ 1: เมื่อโดรนลงจอด ต้นคันโยกซ้ายลงและค้างไว้ มอเตอร์จะหยุดหลังจากนั้นสามวินาที
2. วิธีที่ 2: เมื่อโดรนลงจอดแล้ว ให้ตั้งคันโยกซ้ายลง และใช้ CSC แบบเดียวกับที่ใช้ในการสตาร์ทมอเตอร์ มอเตอร์จะดับอัตโนมัติ ปล่อยคันโยกทั้งสองอัน ทันทีที่มอเตอร์ดับ



วิธีที่ 1



หรือ



วิธีที่ 2

ดับเบิลเครื่องมอเตอร์ระหว่างบิน

การดับเบิลเครื่องมอเตอร์ระหว่างบินอาจทำให้ไฟดรอนตกได้ การดับเบิลเครื่องมอเตอร์ระหว่างบินนั้นทักษะทักษะที่สำคัญที่สุดคือการรู้ว่ามีเครื่องมอเตอร์ใดที่เสียหายและสามารถเปลี่ยนแปลงการบินได้ เช่น เกิดการชน หรือเมื่อไฟดรอนควบคุมไม่ได้และกำลังจะบินต้องลงอย่างรวดเร็ว ไฟดรอนจะมุนกลับอากาศ หรือมอเตอร์จะตัดตัน กรณีดังกล่าว ผู้ใช้งานต้องตัดเครื่อง กรณีดับเบิลเครื่องมอเตอร์ระหว่างบินนี้ขึ้นด้วย CSC แนะนำเชือกักบันที่ทำตอนติดเครื่อง การตั้งค่าเริ่มต้นสามารถเปลี่ยนแปลงได้ใน DJI Fly

ทดสอบการบิน

ขั้นตอนขั้นบิน/ลงจอด

1. วางแผนไฟล์บินที่ล่วง รวมเรียนโดยที่ไฟฟ้าสถานะไฟแรงห้ามทางคุณ
2. เปิดไฟดรอนและรีโมทคอนโทรล
3. เปิดแอป DJI Fly และเข้าสู่มุมมองกล้อง
4. وجهกล้องไฟฟ้าสถานะไฟแรงห้ามทางคุณที่เก็บข้อมูลบินให้เรียบร้อยแล้วและบันทึกไฟแรงห้ามทางคุณในการบิน
5. ตั้งค่าไนโตรกอร์บินขั้น/ลงแนวตั้ง (Throttle) ขั้นเบา ๆ เพื่อขึ้นบินหรือให้ไฟแรงห้ามต้องดูบันทึกโน้มตัว
6. ตั้งค่าไนโตรกอร์บินขั้น/ลงแนวตั้ง (Throttle) ลงหรือให้ไฟแรงห้ามลงด้วยโน้มตัวเพื่อลงจอด
7. หลังจากการลงจอด ตั้งค่านายกอร์บินขั้น/ลงแนวตั้ง (Throttle) ลงล่างแล้วลากไป มองดูร่องดูจากสามวินาที
8. ปิดไฟดรอนและปิดรีโมทคอนโทรล

วิธีออกแบบน้ำยาการใช้งานและเคล็ดลับ

1. รายการตรวจสอบก่อนขึ้นบินอ่อนโยนมาเพื่อช่วยให้คุณบินได้อย่างปลอดภัยและเพื่อให้แนใจว่าคุณถ่ายวิดีโอได้ระหว่างบิน ตรวจสอบรายการตรวจสอบก่อนบินให้ครบทุกข้อก่อนการบินทุกครั้ง
2. เลือกไฟแรงห้ามตัวที่ต้องการใน DJI Fly
3. ใช้ไฟ Normal หรือไฟ模式 Cine เพื่อบันทึกวิดีโอ
4. พัฒนาในสภาพอากาศที่โลว์รีซ ชั้น เมื่อฝนตกหรือลมแรง
5. เลือกการตั้งค่าล็อกที่เหมาะสมกับความต้องการของคุณที่สุด
6. ลองทดสอบการบินเพื่อสร้างเส้นทางการบิน และเพื่อคุ้มภาพแนวล้อมก่อนบินจริง



- ตรวจสอบไฟแรงห้ามตัวที่ต้องการบนพื้นผิวราบและมั่นคงก่อนขึ้นบิน หากบินขึ้นจากผาเมื่อหิรุขบวนที่ส่อได้รอนด้วยมือของคุณ



สิ่งสำคัญคือต้องเข้าใจแนวทางการบินขั้นพื้นฐานเพื่อความปลอดภัยของทั้งคุณและคนรอบข้าง ต้องอ่านไฟล์ข้อส่วนลดที่สำคัญและคำแนะนำด้านความปลอดภัย

ภาคผนวก

ภาคผนวก

ข้อมูลจำเพาะ

โดยรวม	รายละเอียด
น้ำหนักgross/净重	595 กรัม
ขนาด (ยาวxกว้างxสูง)	เมื่อพับอยู่: 180x97x77 มม. ขณะขยายออก: 183x253x77 มม.
ระยะทางแนวตวทัย	302 มม.
ความเร็วเพิ่มขึ้นสูงสุด	6 m/s (ไปมด S) 6 m/s (ไปมด N)
ความเร็วลดลงสูงสุด	6 m/s (ไปมด S) 6 m/s (ไปมด N)
ความเร็วสูงสุด (โกล์เดนกอร์ดันน้ำทะเลไม่มีลม)	19 m/s (ไปมด S) 15 m/s (ไปมด N) 5 m/s (ไปมด C)
ใช้งานได้สูงสุดที่หน่อระบายน้ำทะเล	5,000 เมตร
ระยะเวลาในการบินได้นานที่สุด	31 นาที (เวลาระหว่างบินที่ 19.4 กม./ชม. ในสภาพแวดล้อมที่ไม่มีลม)
เวลาบินอยู่กับสูงสุด (ไม่มีลม)	30 นาที
ระยะทางบินได้ไกลที่สุด	18.5 กิโลเมตร
การต้านความเร็วลมสูงสุด	10.7 เมตร/วินาที (Scale 5)
หมุนเฉียงสูงสุด	35° (ไปมด S) ด้านหน้า: 30°, ด้านหลัง: 20°, ด้านซ้าย: 35° ด้านขวา: 35° (ไปมด N)
ความเร็วแรงบันดาลใจสูงสุด	250°/S (ไปมด S) 90°/S (ไปมด N) 60°/S (ไปมด C)
อุณหภูมิใช้งาน	32° ถึง 104° F (0° ถึง 40° C)
GNSS	GPS + GLONASS + GALILEO
ความถี่ที่ใช้งาน	2.400-2.4835 GHz, 5.725-5.850 GHz
ไฟจ้าทั่วสั่งสัญญาณ (EIRP)	2.400-2.4835 GHz: < 30 dBm (FCC), < 20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.725-5.850 GHz: < 30 dBm (FCC), < 14 dBm (CE), < 29 dBm (SRRC)
ระยะความแม่นยำในการบินอยู่กับที่	แนวตั้ง: ±0.1 m (ใช้ระบบตรวจจับ Vision Positioning), ±0.5 m (ใช้ GNSS Positioning) แนวราบ: ±0.1 m (ใช้ระบบตรวจจับ Vision Positioning), ±1.5 m (ใช้ GNSS Positioning)
ที่เก็บข้อมูลภายใน	8 GB (พื้นที่ว่าง 7.2 GB)
กิมมอยล์	
ขอบเขตทางเทคนิค	Tilt: -135° ถึง +45° Roll: -45° ถึง +45° Pan: -100° ถึง +100°
ขอบเขตการควบคุม	Tilt: -90° ถึง 0° (การตั้งค่าเริ่มต้น) -90° ถึง +24° (การตั้งค่าแบบขยาย)
กันสั่น	3-axis (Tilt, Roll, Pan)
ความเร็วควบคุมสูงสุด (Tilt)	100°/S
ขอบเขตการสั่นสะเทือนเชิงมุม	±0.01°

ระบบรับสัญญาณ GPS	
ตัวนำ航	ความเร็วในการรับสัญญาณ GPS: 0.38-23.8 เมตร/วินาที ความแม่นยำในการรับสัญญาณ GPS: ±15 m/s FOV: 72° (แนวราบ), 58° (แนวตั้ง)
ตัวนำสัง	ความเร็วในการรับสัญญาณ GPS: 0.37-23.4 เมตร/วินาที ความแม่นยำในการรับสัญญาณ GPS: ±12 m/s FOV: 57° (แนวราบ), 44° (แนวตั้ง)
ตัวนำนน	ความเร็วในการรับสัญญาณ GPS: 0.34-28.6 เมตร/วินาที ความแม่นยำในการรับสัญญาณ GPS: ±12 m/s FOV: 63° (แนวราบ), 78° (แนวตั้ง)
ตัวนำล	ความเร็วในการรับสัญญาณ GPS: 0.1-8 เมตร/วินาที ความแม่นยำในการรับสัญญาณ GPS: 0.5-30 เมตร/วินาที ความเร็วในการรับสัญญาณ GPS: 0.5-60 เมตร/วินาที
สภาพแวดล้อมในการใช้งาน	พื้นผิวไม่ลื่นไถล แห้ง แข็ง และต้านทานได้ >20%; และเพียงพอที่ $I_{LUX} > 15$
กล้อง	
เซ็นเซอร์	เซ็นเซอร์ CMOS 1 นิ้ว พิกเซลที่ถูกตัด: 20MP
เลนส์	FOV: 88° โฟกัสแมต 35 mm เทียบเท่ากับ: 22 mm รูรับแสง: f/2.8 ระยะการถ่ายภาพ: 0.6 เมตร ถึง infinity
ISO	วิตติชีฟ: 100-3200 (Auto), 100-6400 (Manual) วิตติชีฟ 10 ชัตเตอร์: 100-800 (Auto), 100-1600 (Manual) ภาพขาวดำ: 100-3200 (Auto), 100-12800 (Manual)
สปีดชีตเตอร์อิเล็กทรอนิกส์	1/8000-8 s
ขนาดภาพถ่ายสูงสุด	20MP (5472×3648, 3:2; 5472×3078, 16:9)
โหมดถ่ายภาพหนึ่ง	ภาพขาวดำ: 20MP ต่อนิ้อง: 20MP ถ่ายคลื่นค่าแสงอัตโนมัติ (AEB): 20MP, 3/5 Frames จั่วนะ 0.7EV ค่าเฟลตัว: 20MP 2/3/5/7/10/15/20/30/60 วินาที SmartPhoto: 20MP HDR Panorama: Vertical (3x1): ประมวล 3328×8000 พิกเซล (กxส) Wide (3x3): ประมวล 8000×6144 พิกเซล (กxส) 180° Panorama (3x7): ประมวล 8192×3500 พิกเซล (กxส) Sphere (3x8+1): ประมวล 8192×4096 พิกเซล (กxส)
ความละเอียดวิดีโอ	5.4K: 5472×3078 24/25/30fps 4K Ultra HD: 3840×2160 24/25/30/48/50/60fps 2.7K: 2688×1512 24/25/30/48/50/60fps FHD: 1920×1080 24/25/30/48/50/60/120fps
อัตราบันดาลจีบต่อสูงสุด	150 Mbps
ไฟล์ที่สนับสนุน	FAT32 exFAT (แนะนำ)
ฟอร์ماتภาพถ่าย	JPEG/DNG (RAW)
รูปแบบวิดีโอ	MP4/MOV (H.264/MPEG-4 AVC, H.265/HEVC)

ชูมติดจิพ็อก	4K 24/25/30fps - 4x 2.7K 24/25/30fps - 6x 1080p 24/25/30fps - 8x 2.7K 48/50/60fps - 4x 1080p 48/50/60fps - 6x หมายเหตุ: การชูมติดจิพ็อกสามารถใช้ได้เมื่อบันทึกในโหมด D-Log M, HLG หรือภาพเคลื่อนไหวช้าที่ 120fps
สีและคอนโทรล	
ความถี่ที่ใช้งาน	2.400-2.4835 GHz, 5.725-5.850 GHz
ระบบส่งสัญญาณของรีโมทคอนโทรล	OcuSync 2.0
ระยะการส่งสัญญาณไกลที่สุด (ไม่มีสิ่งกีดขวางไม่โดยรวม)	12 กม. (FCC) 8 กม. (CE/SRRC/MIC)
อุณหภูมิใช้งาน	32° ส. 104° F (0° ส. 40° C)
ไฟจากตัวส่งสัญญาณ (EIRP)	2.400-2.4835 GHz: < 26 dBm (FCC), < 20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.725-5.850 GHz: < 26 dBm (FCC/SRRC), < 14 dBm (CE)
ความจุแบตเตอรี่	5200 mAh
กระแสไฟที่ใช้งาน	1200 mA@3.6 V (สำหรับกรณี Android) 700 mA@3.6 V (สำหรับกรณี iOS)
ขนาดอุปกรณ์เคลื่อนที่สูงสุดที่สนับสนุน	180.86x10 ㎜
ประเภท USB Port ที่สนับสนุน	Lightning, Micro USB (Type-B), USB-C
ระบบการส่งวิดีโอ	
ระบบการส่งวิดีโอ	O3
คุณภาพภาพของสีตามระดับ	1080p@30fps
ระยะการส่งสัญญาณไกลที่สุด (ไม่มีสิ่งกีดขวางไม่โดยรวม)	12 กม. (FCC) 8 กม. (CE/SRRC/MIC)
ฟอร์แมตวิดีโอ	H.265/H.264
Max Bitrate	16 Mbps
ความหน่วง (ขั้นอยู่กับปัจจัยของสภาพแวดล้อมและอุปกรณ์เคลื่อนที่)	120-130 ms
อะแดปเตอร์	
Input	100-240V, 50/60 Hz, 1.3 A
Output	แบบต่อช่อง 13.2 V=2.82 A USB: 5V/2A
กำลังไฟ	38 W
แบตเตอรี่และอุปกรณ์	
ความจุแบตเตอรี่	3500 mAh
แรงดันไฟ	11.55 V
ชาติไฟตัวเมืองที่	13.2 V
ชนิดแบตเตอรี่	LiPo 3S
พลังงาน	40.42 Wh
น้ำหนัก	198 กรัม

อุณหภูมิในการชาร์จ	41° ถึง 104° F (5° ถึง 40° C)
ชาาร์จไฟได้เต็มที่	38 W
แบตเตอรี่	
และ	DJI Fly
ระบบปฏิบัติการที่ใช้งานได้	iOS v11.0 หรือสูงกว่า; Android v6.0 หรือสูงกว่า
การ์ด SD	
การ์ด SD ที่รองรับ	UHS-I Speed Grade 3 rating microSD card
การ์ด microSD ที่แนะนำ	SanDisk Extreme PRO 64GB V30 A2 microSDXC SanDisk High Endurance 64GB V30 microSDXC SanDisk Extreme 64GB V30 A2 microSDXC SanDisk Extreme 128GB V30 A2 microSDXC SanDisk Extreme 256GB V30 A2 microSDXC Lexar 667x 64GB V30 A2 microSDXC Lexar High-Endurance 64GB V30 microSDXC Samsung EVO 64GB microSDXC Samsung EVO Plus 64GB microSDXC Samsung EVO Plus 256GB microSDXC Kingston 128GB V30 microSDXC Netac 256GB A1 microSDXC

อัปเดตเฟิร์มแวร์

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

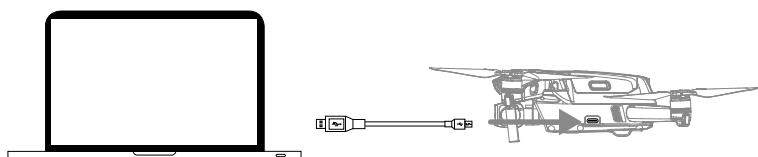
การใช้แอป DJI Fly

เมื่อคุณซื้อต่อโดรนหรือรีเมทคอนไทรอลกับแอป DJI Fly คุณจะได้รับการเตือน เมื่อมีเฟิร์มแวร์ใหม่พร้อมให้อัปเดต เพื่อเริ่มอัปเดต เข้ามายังแอป DJI Fly ที่อยู่บนคุณกับอินเทลล์เน็ตและทำตามคำแนะนำบนจอ คุณไม่สามารถอัปเดตเฟิร์มแวร์ได้ ถ้ารีเมทคอนไทรอลไม่ได้เชื่อมต่อ กับโดรน ต้องใช้ อินเทลล์เน็ต

การใช้งาน DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series)

อัปเดตโดรนและเฟิร์มแวร์ของรีเมทคอนไทรอลแยกจากกันโดยใช้ DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series) ทำตามคำแนะนำด้านล่างเพื่อ อัปเดตเฟิร์มแวร์ของโดรนผ่าน DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series):

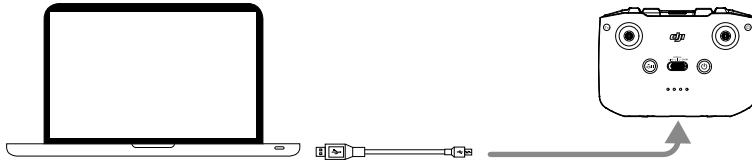
1. เปิด DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series) และล็อกอินด้วยบัญชี DJI ของคุณ
2. เปิดโดรน และเชื่อมต่อโดรนกับคอมพิวเตอร์ผ่านพอร์ต USB-C



3. เลือก DJI Air 2S และคลิก Firmware Updates ที่แผงด้านซ้าย

4. เลือกเวอร์ชันเฟิร์มแวร์ที่คุณต้องการอัปเดต

5. รอการดาวน์โหลดไฟร์มแวร์ การอัปเดตไฟร์มแวร์จะเริ่มเองอัตโนมัติ
 6. โถวณจะมีการรีบูตอัตโนมัติหลังจากอัปเดตไฟร์มแวร์เรียบร้อย
- ทำตามคำแนะนำด้านล่างเพื่ออัปเดตไฟร์มแวร์ของโดรน DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series):
1. เปิด DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series) และล็อกอินด้วยบัญชี DJI ของคุณ
 2. เปิดรีโมทคอนโทรล แล้วเชื่อมต่อกับคอมพิวเตอร์ผ่าน USB-C port โดยใช้สาย Micro USB



3. เลือก DJI Air 2S Remote Controller และคลิก Firmware Updates ที่แผงด้านซ้าย
4. เลือกเวอร์ชันไฟร์มแวร์ที่คุณต้องการอัปเดต
5. รอการดาวน์โหลดไฟร์มแวร์ การอัปเดตไฟร์มแวร์จะเริ่มเองอัตโนมัติ
6. รอให้การอัปเดตไฟร์มแวร์เรียบร้อย



- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าไฟติดบนต้นทั้งหมดตั้งแต่ไฟอัปเดตไฟร์มแวร์ มีฉะนั้นการอัปเดตอาจสัมภัย
- การอัปเดตไฟร์มแวร์อาจใช้เวลาประมาณ 10 นาที เป็นเรื่องปกติที่ก้มมองไว้ทั้งงาน ไฟแสดงสถานะโดยรอบจะหายไป รอจนกว่าการอัปเดตเสร็จเรียบร้อย
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคอมพิวเตอร์เชื่อมต่อ กับอินเทอร์เน็ตอยู่
- ก่อนจะอัปเดต ตรวจสอบให้แน่ใจว่าแบตเตอรี่ชาร์จแล้วอย่างน้อย 40% และรีโมทคอนโทรลชาร์จแล้วอย่างน้อย 30%
- อย่าตัดการเชื่อมต่อโดยนั่งกับคอมพิวเตอร์ระหว่างการอัปเดต

ข้อมูลหลังการขาย

หากไม่สามารถติดต่อได้ แนะนำให้เข้าสู่หน้าสนับสนุนทางด้านการบริการหลังการขาย บริการซ่อมบำรุงและความช่วยเหลือ

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

ข้อความนี้อาจมีการเปลี่ยนแปลงได้

ดาวน์โหลดเวอร์ชันล่าสุดจาก

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

หากคุณมีคำถามเกี่ยวกับผลิตภัณฑ์โปรดติดต่อ
DJI โดยส่งอีเมลไปที่ DocSupport@dji.com

DJI เป็นเครื่องหมายการค้าของ DJI
ลิขสิทธิ์ © 2021 DJI สงวนสิทธิ์