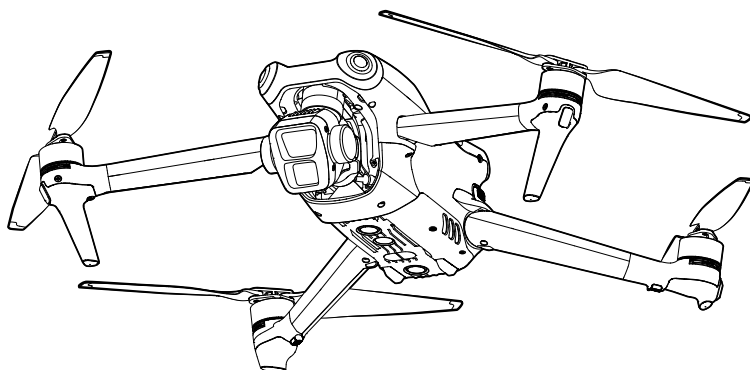


dji AIR 3

คู่มือการใช้งาน

v1.6 2024.06





เอกสารฉบับนี้เป็นลิขสิทธิ์ของ DJI ที่ สงวนลิขสิทธิ์ทั้งหมด คุณไม่มีสิทธิ์ที่จะใช้หรืออนุญาตให้ผู้อื่นใช้เอกสารหรือส่วนใดส่วนหนึ่งของเอกสารโดยการทำซ้ำ ถ่ายโอน หรือจำหน่ายเอกสาร เว้นแต่จะได้รับอนุญาตจาก DJI ผู้ใช้ควรอ้างอิงเอกสารนี้และเนื้อหาในเอกสารนี้เพื่อใช้เป็นคำแนะนำในการใช้งาน DJI UAV เท่านั้น ไม่ควรใช้เอกสารเพื่อวัตถุประสงค์อื่น

การค้นหาคำสำคัญ

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

ไปที่หวัข้อ

ดูหวัข้อทั้งหมดในสารบัญ คลิกที่ชื่อหวัข้อเพื่อไปที่หวัข้อนั้น

การพิมพ์เอกสารนี้

เอกสารนี้สามารถพิมพ์แบบความละเอียดสูงได้

บันทึกการแก้ไข

เวอร์ชัน	วันที่	การแก้ไข
v1.2	2023.09	เพิ่มการรองรับ AR RTH และการถ่ายภาพความละเอียด 48MP จำนวนภาพเมอไซ AEB และการถ่ายภาพต่อเนื่อง ฯลฯ
v1.4	2023.12	เพิ่มระบบช่วยเหลือการมองเห็น, โหมด Auto สำหรับ ActiveTrack, สวิตช์กำหนดตำแหน่งภาพและตรวจสอบสเกลขวาง ฯลฯ

การใช้คู่มือนี้

คำอธิบายภาพ

⚠️ ข้อสำคัญ

☀️ ข้อแนะนำและเคล็ดลับ

📖 เอกสารอ้างอิง

อ่านก่อนขึ้นบินครั้งแรก

กรุณาอ่านเอกสารต่อไปนี้ก่อนจะใช้งาน DJI™ Air 3:

1. คำแนะนำด้านความปลอดภัย
2. คู่มือเริ่มใช้งานฉบับย่อ
3. คู่มือการใช้งาน

ขอแนะนำให้ชมวิดีโอสอนการใช้งานทั้งหมดที่เว็บไซต์ทางการของ DJI และอ่านคำแนะนำด้านความปลอดภัยก่อนจะใช้งานจริงเป็นครั้งแรก เตรียมพร้อมบินครั้งแรกโดยการทบทวนคู่มือเริ่มใช้งานอย่างรวดเร็วและอ้างถึงคู่มือการใช้งานนี้เพื่อทราบข้อมูลเพิ่มเติม

วิดีโอสอนการใช้งาน

ไปที่เว็บไซต์ด้านล่างหรือสแกนคิวอาร์โค้ดเพื่อชมวิดีโอสอนการใช้งาน DJI Air 3 ซึ่งจะสาธิตวิธีใช้งาน DJI Air 3 อย่างปลอดภัย



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

ดาวน์โหลดแอป DJI Fly

ตรวจสอบให้แน่ใจว่าใช้แอป DJI Fly ระหว่างบิน สแกนคิวอาร์โค้ดด้านบน เพื่อดาวน์โหลดเวอร์ชันล่าสุด

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

* เพื่อความปลอดภัยยิ่งขึ้น เมื่อไม่ได้เชื่อมต่อหรือล็อกอินกับแอประหว่างการบิน การบินจะจำกัดไว้ที่ความสูง 98.4 ฟุต (30 เมตร) และระยะห่างที่ 164 ฟุต (50 เมตร) คำแนะนำนี้ใช้กับ DJI Fly และแอปทุกแอปที่ทำงานร่วมกับโดรนของ DJI ได้

ดาวน์โหลด DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series)

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

-  • อุณหภูมิที่ใช้งานได้สำหรับผลิตภัณฑ์นี้คือ -10 ถึง 40° C ผลิตภัณฑ์นี้ไม่ได้เป็นไปตามมาตรฐานอุณหภูมิการใช้งานระดับการทหาร (-55 ถึง 125° C) ซึ่งต้องทนทานต่อความหลากหลายของสภาวะแวดล้อมมากกว่าใช้งานผลิตภัณฑ์ให้เหมาะสม และใช้งานเฉพาะกับสภาพอากาศที่อยู่ในช่วงอุณหภูมิที่ใช้งานได้ของผลิตภัณฑ์ระดับนี้เท่านั้น
-

สารบัญ

การใช้คอมมอน	3
คำอธิบายภาพ	3
อ่านก่อนชนบนครั้งแรก	3
วิดีโอสอนการใช้งาน	3
ดาวน์โหลดแอป DJI Fly	3
ดาวน์โหลด DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series)	4
รายละเอียดผลิตภัณฑ์	10
ขอมูลเบื้องต้น	10
ลักษณะเด่น	10
การใช้งานครั้งแรก	11
เตรียมโดรนให้พร้อม	11
เตรียมรถมอเตอร์ไซค์ให้พร้อม	14
การเปิดใช้งานโดรน DJI Air 3	15
การเชื่อมโดรนเข้ากับรถมอเตอร์	15
การอัปเดตเฟิร์มแวร์	15
แผนภาพ	16
โดรน	16
รถมอเตอร์ไซค์ DJI RC 2	17
รถมอเตอร์ไซค์ DJI RC-N2	19
ความปลอดภัยการบิน	21
ข้อกำหนดสภาวะแวดล้อมทางการบิน	21
การใช้งานโดรนอย่างมีความรับผิดชอบ	21
ขดจากการบิน	22
ระบบ GEO (Geospatial Environment Online)	22
ขดจากการบิน	22
การปลดล็อก GEO Zone	23
รายการตรวจสอบก่อนบิน	24
การบินพื้นฐาน	24
บินบน/ลงจอดแบบอัตโนมัติ	24
ตัดเครื่อง/ดับเครื่องยนต์	25
การควบคุมโดรน	26
ขั้นตอนบินบน/ลงจอด	27
วิดีโอแนะนำการใช้งานและเคล็ดลับ	27

โหมดการบินอัจฉริยะ	27
FocusTrack	27
MasterShots	34
QuickShots	35
Hyperlapse (ถ่ายภาพแบบ Timelapse และเคลื่อนไหวกล้องไปด้วย)	37
Waypoint Flight (การบินแบบใช้จุดนำทาง)	39
ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ	44
โดรน	47
โหมดการบิน	47
ไฟแสดงสถานะโดรน	48
Return to Home (กลับจุดขนาน)	49
RTH ขนส่ง	50
การสแกนพิกัดก่อนลงจอด	53
การลงจอดอย่างแม่นยำ	54
ระบบจับภาพวัตถุและระบบเซ็นเซอร์รอบฟรอนต์สามมิติ	55
ระยะการตรวจจับ	55
การใช้ระบบการมองเห็น	56
Advanced Pilot Assistance Systems (APAS)	58
การสแกนพิกัดก่อนลงจอด	58
ระบบช่วยการมองเห็น	59
คาตอนการชน	60
บันทึกข้อมูลการบิน	61
ใบพัด	61
การติดตั้งใบพัด	61
การถอดใบพัด	62
แบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะ	62
คุณสมบัติของแบตเตอรี่	62
การใช้แบตเตอรี่	63
การชาร์จแบตเตอรี่	64
การใส่แบตเตอรี่อัจฉริยะ	69
การถอดแบตเตอรี่อัจฉริยะ	69
กิมบอลและกล้อง	70
ลักษณะของกิมบอล	70
โหมดการใช้งานกิมบอล	70

คุณสมบัติของกล้อง	71
การจดทะเบียนและการส่งออกภาพถ่ายและวิดีโอ	71
QuickTransfer	72
การใช้งาน	72
โหมดคอนโทรล	74
DJI RC 2	74
การใช้งาน	74
ไฟ LED โหมดคอนโทรล	79
การเตือนจากระยะไกล	79
Optimal Transmission Zone (บริเวณการส่งสัญญาณที่เหมาะสม)	79
การเชื่อมต่อระบบคอนโทรล	80
การใช้งานหน้าจอสมผัส	81
คุณสมบัติขั้นสูง	83
DJI RC-N2	83
การใช้งาน	83
การเตือนจากระยะไกล	87
Optimal Transmission Zone (บริเวณการส่งสัญญาณที่เหมาะสม)	87
การเชื่อมต่อระบบคอนโทรล	88
แอป DJI Fly	90
หน้าหลัก	90
มุมมองกล้อง	90
การอธิบายปุ่ม	90
ปุ่มกดในหน้าจอ	94
การตั้งค่า	95
ความปลอดภัย	95
การควบคุม	96
กล้อง	96
การส่งข้อมูล	97
เกยวกับ	97
ภาคผนวก	100
ขอมูลจำเพาะ	100
เมทริกซ์ฟังก์ชันของกล้อง	107
การใช้งานรวมกับอุปกรณ์อื่น ๆ	108

การอัปเดตเฟิร์มแวร์	108
การใช้แอป DJI Fly	108
การใช้งาน DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series)	108
รายการตรวจสอบหลังเที่ยวบิน	109
คำแนะนำในการบำรุงรักษา	109
ขั้นตอนการแก้ไขปัญหา	110
ความเสี่ยงและคำเตือน	110
การกำจัด	110
ขอมูลหลังการขาย	111

รายละเอียดผลิตภัณฑ์

ส่วนนี้คือการแนะนำ DJI Air 3
และแสดงส่วนประกอบต่าง ๆ
ของโดรนและรีโมทคอนโทรล

รายละเอียดผลิตภัณฑ์

ข้อมูลเบื้องต้น

DJI Air 3 มีทั้งระบบการมองเห็นรอบทิศทางและระบบเซ็นเซอร์อินฟราเรดสามมิติ โดรนสามารถบินอยู่กับพื้นในร่มและกลางแจ้ง รวมถึงยังมีระบบบินกลับจุดขึ้นบินอัตโนมัติ พร้อมตรวจจับและบินเลี่ยงสิ่งกีดขวางในทุกทิศทาง โดรนบินได้เร็วสูงสุดที่ 47 ไมล์/ชั่วโมง (75.6 กม./ชม.) และมีระยะเวลาการบินสูงสุดที่ 46 นาที

DJI Air 3 สามารถทำงานได้ทั้งกับรีโมทคอนโทรล DJI RC 2 และ DJI RC-N2 ดูข้อมูลเพิ่มเติมได้ที่บทรีโมทคอนโทรล

ลักษณะเด่น

กิมบอลและกล้อง: DJI Air 3 มาพร้อมกับระบบกล้องคู่และเซ็นเซอร์ 1/1.3 นิ้ว นอกเหนือจากกล้องมุมกว้าง 24mm F1.7 แล้ว ยังเพิ่มกล้องเทเลซูมระยะกลาง 70mm F2.8 อีกด้วย กล้องทั้งสองรองรับการถ่ายภาพ 48MP และวิดีโอ 4K/60fps และยังสามารถรับโหมดสี 10 บิต D-Log M กล้องมุมกว้างรองรับการซูมสูงสุด 3 เท่า ส่วนกล้องเทเลซูมระยะกลางรองรับการซูมสูงสุดถึง 9 เท่า

การส่งวิดีโอ: ด้วยเทคโนโลยีส่งสัญญาณในระยะไกล O4 (OCUSYNC 4.0) ของ DJI ทำให้ DJI Air 3 มีระยะการส่งสัญญาณสูงสุด 20 กิโลเมตร และส่งสัญญาณวิดีโอที่มีคุณภาพสูงสุดที่ 1080p 60fps จากตัวโดรนมาที่แอป DJI Fly รีโมทคอนโทรลทำงานได้ทั้ง 2.4, 5.8 และ 5.1 GHz และยังสามารถเลือกช่องสัญญาณที่ดีที่สุดได้อัตโนมัติ

โหมดการบินอัจฉริยะ: ด้วย Advanced Pilot Assistance System (APAS) โดรนสามารถรับรู้และเลี่ยงสิ่งกีดขวางได้อย่างรวดเร็วในทุกทิศทางในขณะที่ผู้ใช้กำลังใช้งานโดรนเพื่อช่วยให้การบินปลอดภัยและได้ footage ที่ราบรื่นยิ่งขึ้น โหมดการบินอัจฉริยะ เช่น FocusTrack, MasterShots, QuickShots, Hyperlapse และ Waypoint Flight ยังช่วยให้ผู้ใช้สามารถถ่ายวิดีโอในแบบภาพยนตร์ได้อย่างง่ายดาย



- ความเร็วการบินสูงสุดได้รับการทดสอบที่ระดับน้ำทะเลโดยที่ไม่มีลม ระยะเวลาการบินสูงสุดได้รับการทดสอบในสภาวะแวดล้อมที่ไม่มีลม โดยทำการบินด้วยความเร็วคงที่ที่ 17.9 ไมล์/ชั่วโมง (28.8 กิโลเมตร/ชั่วโมง)
- อุปกรณ์รีโมทคอนโทรลส่งสัญญาณได้ถึงระยะการส่งข้อมูลสูงสุด (FCC) ของอุปกรณ์ในพื้นที่ซึ่งไม่มีคลื่นแม่เหล็กรบกวนที่ระดับความสูงประมาณ 120 เมตร (400 ฟุต) ระยะการส่งข้อมูลสูงสุดหมายถึงระยะทางสูงสุดที่โดรนยังสามารถส่งและรับสัญญาณได้ ไม่ได้หมายถึงระยะทางสูงสุดที่โดรนสามารถบินได้ การบินหนึ่งเที่ยว
- คลื่น 5.8 GHz ไม่สามารถใช้ได้ในบางพื้นที่ โปรดปฏิบัติตามกฎหมายและระเบียบข้อบังคับในท้องถิ่น
- สามารถใช้ความถี่ 5.1 GHz ได้เฉพาะในประเทศและภูมิภาคที่กฎหมายและระเบียบข้อบังคับในท้องถิ่นอนุญาต
- ความเร็วสูงสุดของเที่ยวบินคือ 42.5 ไมล์/ชั่วโมง (68.4 กม./ชม.) ในสหภาพยุโรป และ 47 ไมล์/ชั่วโมง (75.6 กม./ชม.) ในประเทศและภูมิภาคอื่น ๆ

การใช้งานครั้งแรก



ไปที่ลิงก์ด้านล่างเพื่อดูวิดีโอสอนการใช้งานเริ่มใช้ครั้งแรก



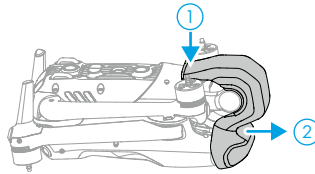
<https://s.dji.com/guide58>

เตรียมโดรนให้พร้อม

ก่อนที่โดรนจะบรรจุลงกล่อง แขนของโดรนทั้งหมดถูกพับเก็บไว้ กรุณาทำตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อกางตัวโดรนออก

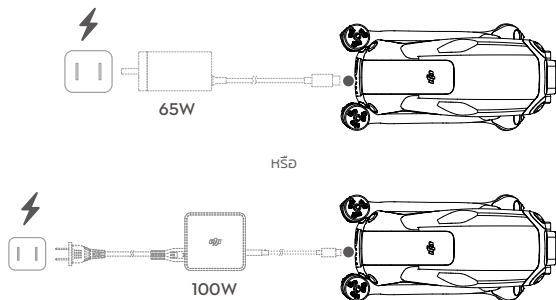
1. ถอดอุปกรณ์ป้องกันกิมบอล

ก่อนอื่นให้พลิกโดรน กอดตัวป้องกันกิมบอลลงเล็กน้อยเพื่อปลดคลิปกออกจากช่องที่ด้านล่างของตัวโดรน ① จากนั้นถอดตัวป้องกันกิมบอล ②

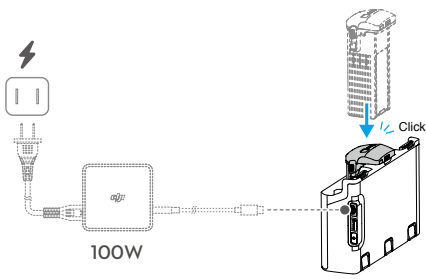


2. แบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะอยู่ในโหมดจำศีล ก่อนการจัดส่งสินค้าเพื่อความปลอดภัย ชาร์จเพื่อเปิดใช้งานแบตเตอรี่เป็นครั้งแรก แพคเกจไม่รวมที่ชาร์จ ขอแนะนำให้ใช้ที่ชาร์จแบบพกพา DJI 65W หรืออะแดปเตอร์ชาร์จไฟ DJI 100W USB-C ผู้ใช้สามารถใช้ที่ชาร์จ USB Power Delivery อื่น ๆ ได้เช่นกัน แบตเตอรี่จะทำงานเมื่อเริ่มชาร์จ

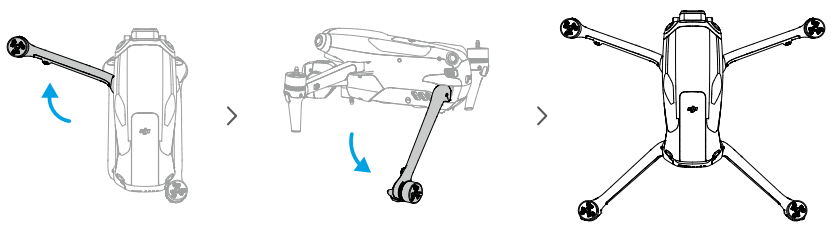
- a. หากเชื่อมต่อที่ชาร์จแบบพกพา DJI 65W หรืออะแดปเตอร์ชาร์จไฟ DJI 100W USB-C เข้ากับตัวช่องเสียบ USB-C บนโดรน การชาร์จแบตเตอรี่อัจฉริยะสำหรับเที่ยวบินที่ติดตั้งบนโดรนให้เต็มจะใช้เวลาประมาณ 1 ชั่วโมง 20 นาที



- b. หากเชื่อมต่อแอดปเตอ์ชาร์จไฟ DJI 100W USB-C กับอับชาร์จแบตเตอรี่ DJI Air 3 จะใช้เวลาประมาณ 1 ชั่วโมงในการชาร์จแบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะที่เสียบเข้าไปในอับสำหรับการชาร์จให้เต็ม

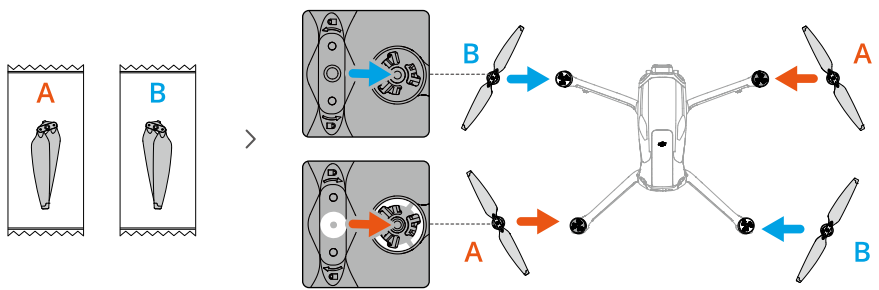


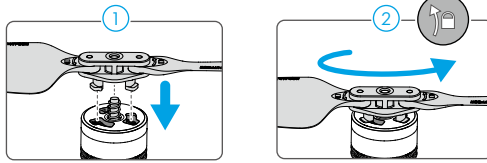
3. กางขาโดรнд้านหน้าออกก่อนจะกางขาด้านหลัง



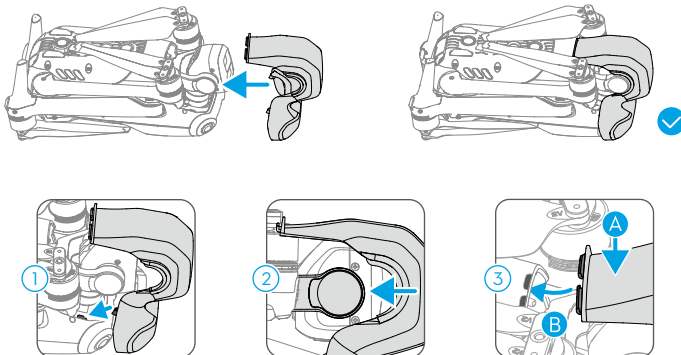
4. ติดตั้งใบพัด

ใบแพ็คของของ DJI Air 3 มีใบพัดสองประเภท ได้แก่ ใบพัด A และใบพัด B บรรจุภัณฑ์ของใบพัดทั้งสองประเภทมีฉลากกำกับไว้ว่า A และ B ตามลำดับ พร้อมกับภาพประกอบตำแหน่งการติดตั้ง ติดตั้งใบพัด A ซึ่งมีการทำเครื่องหมายวงกลมสีเทาเข้ากับมอเตอร์ที่มีเครื่องหมายสีเทา ในทำนองเดียวกัน ให้ติดตั้งใบพัด B ที่ไม่มีการทำเครื่องหมายเข้ากับมอเตอร์ที่ไม่มีเครื่องหมาย จับมอเตอร์ด้วยมือหนึ่งข้าง กดใบพัดลงด้วยมืออีกข้างแล้วหมุนไปตามทาง 12 / ๑1 ที่ระบุไว้ในใบพัด จนกว่าจะโผล่ขึ้นมาและล็อกเข้าที่ กางใบพัดออก

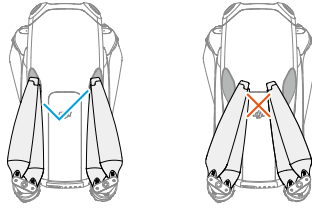




- ⚠ • ขอแนะนำให้ใช้เครื่องชาร์จ DJI อย่างเป็นทางการในการชาร์จแบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะ เช่น ที่ชาร์จแบบพกพา DJI 65W หรืออะแดปเตอร์ชาร์จไฟ DJI 100W USB-C หากคุณใช้เครื่องชาร์จที่ไม่ใช่รุ่นทางการจาก DJI แม้ว่ากำลังไฟเอาต์พุตสูงสุดจะตรงตามข้อกำหนด แต่เครื่องชาร์จอาจไม่สามารถรักษากำลังไฟสูงสุดไว้ได้ในระหว่างกระบวนการชาร์จทั้งหมดเนื่องจากข้อจำกัดของประสิทธิภาพความร้อนของเครื่องชาร์จ ดังนั้นเครื่องชาร์จอาจร้อนเกินไปและความเร็วในการชาร์จอาจช้าลง
- เมื่อชาร์จแบตเตอรี่ที่ติดตั้งอยู่บนโดรน กำลังไฟสูงสุดที่รองรับคือ 65 วัตต์ ดังนั้น จึงใช้เวลาเท่ากับเมื่อใช้ที่ชาร์จแบบพกพา DJI 65W หรืออะแดปเตอร์ชาร์จไฟ DJI 100W USB-C ในการชาร์จแบตเตอรี่ที่ติดตั้งอยู่บนโดรนให้เต็ม ซึ่งก็คือ 1 ชั่วโมง 20 นาที
- ทางแขนโดรนด้านหน้าออก ก่อนจะทางแขนโดรนด้านหลัง
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าถอดตัวป้องกันกิมบอลออกไปแล้วและขาโดรนทั้งหมดกางออกเรียบร้อยแล้ว ก่อนจะเปิดเครื่องโดรน ไม่เช่นนั้นอาจส่งผลกระทบต่อระบบตรวจสอบอัตโนมัติของโดรน
- เมื่อไม่ได้ใช้งานโดรน ขอแนะนำให้ติดตั้งตัวป้องกันกิมบอลเพื่อป้องกันกิมบอล อันดับแรกให้พลิกโดรนและหมุนกลิ้งเพื่อให้กลิ้งอยู่ในแนวอนและหันไปข้างหน้า ในการติดตั้งตัวป้องกันกิมบอล ก่อนอื่นให้สอดคลิปลงของตัวบนตัวป้องกันกิมบอลเข้าไปในช่องสองช่องที่ด้านล่างของจุกโดรน ① ตรวจสอบให้แน่ใจว่ารูปทรงโค้งของตัวป้องกันกิมบอลพอดีกับกับแกนเซตหัวขึ้นลงของกิมบอล ② จากนั้นกดตัวป้องกันกิมบอลลงเล็กน้อยเพื่อสอดคลิปลงไปในช่องสองช่องที่ด้านล่างของลำตัวโดรน ③



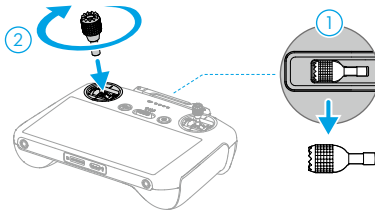
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเก็บใบพัดของแขนด้านหน้าเข้าไปในร่องทั้งสองข้างที่ด้านหลังโดรน อย่าดันใบพัดลงบนด้านหลังของโดรนซึ่งอาจทำให้ใบพัดเสียรูปได้



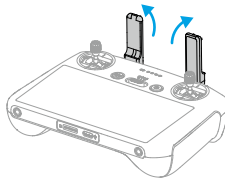
เตรียมรีโมทคอนโทรลให้พร้อม

ทำตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อเตรียมรีโมทคอนโทรล DJI RC 2

1. แคะคันบังคับจากช่องเก็บและติดตั้งบนรีโมทคอนโทรล



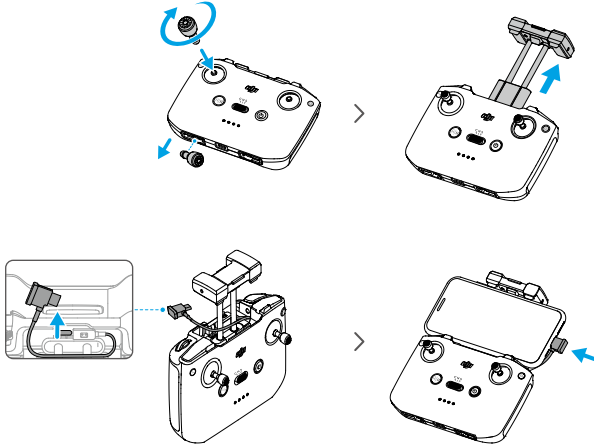
2. ถ่างเสาอากาศ



3. ต้องเปิดใช้งานรีโมทคอนโทรลก่อนการใช้งานครั้งแรก และต้องเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ตเพื่อเปิดใช้งาน กด แล้วกดปุ่มเปิดปิดอีกครั้งและค้างไว้เพื่อเปิดรีโมทคอนโทรล ทำตามคำแนะนำในหน้าจอเพื่อเปิดใช้งานรีโมทคอนโทรล

ทำตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อเตรียมใช้รีโมทคอนโทรล DJI RC-N2

1. แกะคันบังคับจากช่องเก็บและติดตั้งบนรีโมทคอนโทรล
2. ดึงตัวยึดอุปกรณ์เคลื่อนที่ออกมา เลือกสายเคเบิลของรีโมทคอนโทรลที่เหมาะสมตามประเภทพอร์ตของอุปกรณ์เคลื่อนที่ของคุณ (สายเชื่อมต่อ Lightning และสาย USB-C รวมอยู่ในบรรจุภัณฑ์) ใส่อุปกรณ์เคลื่อนที่ของคุณไว้ในที่ยึด จากนั้นต่อปลายของสายเคเบิลด้านที่ไม่มีโลโก้รีโมทคอนโทรลเข้ากับอุปกรณ์เคลื่อนที่ของคุณ ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์เคลื่อนที่ของคุณอยู่ในตำแหน่งอย่างปลอดภัย



- ถ้ามีคำถามถึงการเชื่อมต่อ USB ปรากฏขึ้น เมื่อใช้กับอุปกรณ์เคลื่อนที่แบบแอนดรอยด์ ให้เลือกตัวเลือกซาร์จอย่างเดียว ตัวเลือกอื่น ๆ อาจทำให้การเชื่อมต่อล้มเหลว

การเปิดใช้งานโดรน DJI Air 3

DJI Air 3 ต้องมีการเปิดใช้งานก่อนการใช้งานครั้งแรก กด จากนั้นกดปุ่มเปิด/ปิดอีกครั้งค้างไว้เพื่อเปิดเครื่องและรีโมทคอนโทรลตามลำดับ จากนั้นทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อเปิดใช้งาน DJI Air 3 โดยใช้ DJI Fly ในการเปิดใช้งานต้องใช้การเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ต

การเชื่อมต่อโดรนเข้ากับรีโมท

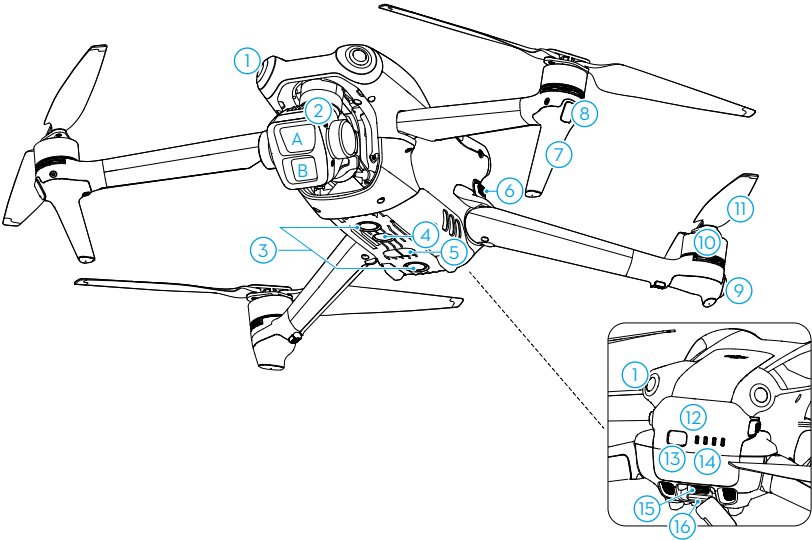
หลังจากเปิดใช้งานแล้ว โดรนจะเชื่อมต่อกับรีโมทคอนโทรลโดยอัตโนมัติ หากการเชื่อมต่ออัตโนมัติล้มเหลว ให้ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอบน DJI Fly เพื่อเชื่อมต่อโดรนและรีโมทคอนโทรลเข้าด้วยกันสำหรับบริการรับประกันที่ดีที่สุด

การอัปเดตเฟิร์มแวร์

ข้อความแจ้งจะปรากฏขึ้นใน DJI Fly เมื่อมีเฟิร์มแวร์ใหม่ อัปเดตเฟิร์มแวร์ทุกครั้งที่ได้รับแจ้งเพื่อให้มั่นใจในประสิทธิภาพของผู้ใช้ที่ดีที่สุด

แผนภาพ

โอสุ



1. ระบบจับภาพวัตถุรอบทิศทาง^[1]

2. กิมบอลและกล้อง

A. กล้องเทเลซูมระยะกลาง

B. กล้องมุมกว้าง

3. ระบบการมองเห็นด้านล่าง

4. ไฟเลิร์ม

5. ระบบเซนเซอร์อินฟราเรดสามมิติ

6. สายรัดแบตเตอรี่

7. เกียร์ลงจอด (เสาอากาศแบบในตัวเครื่อง)

8. ไฟ LED ด้านหน้า
9. ไฟแสดงสถานะโดรน

10. มอเตอร์

11. ใบพัด

12. แบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะ

13. ปุ่มเปิดปิด

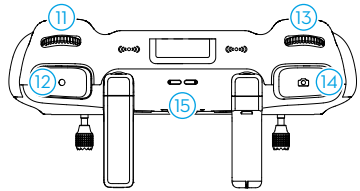
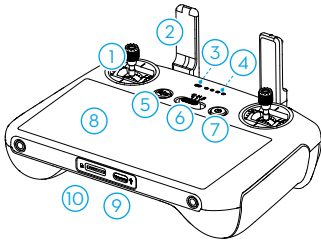
14. ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่

15. พอร์ต USB-C

16. ช่องเสียบการ์ด microSD

[1] ระบบการมองเห็นรอบทิศทางสามารถรับรู้สิ่งกีดขวางในทิศทางแนวราบและด้านบน

รีโมทคอนโทรล DJI RC 2



1. คันโยกควบคุม

ใช้คันโยกควบคุมเพื่อควบคุมการเคลื่อนไหวของโดรน คันโยกควบคุมสามารถถอดออกและเก็บได้ง่าย ตั้งโหมดควบคุมการบินด้วย DJI Fly

2. เสืออากาศ

ส่งสัญญาณเพื่อการควบคุมโดรนและวิดีโอแบบไร้สาย

3. ไฟ LED แสดงสถานะ

แสดงสถานะของรีโมทคอนโทรล

4. ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่

แสดงระดับแบตเตอรี่ปัจจุบันของรีโมทคอนโทรล

5. ปุ่ม Flight Pause (หยุดบินชั่วคราว)/Return to Home (RTH หรือกลับจุดขึ้นบิน)

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

6. เปลี่ยนโหมดการบิน

สลับระหว่างโหมด Cine, Normal และ Sport

7. ปุ่มเปิดปิด

กดหนึ่งครั้งเพื่อตรวจสอบระดับแบตเตอรี่ปัจจุบัน กดหนึ่งครั้งแล้วกดค้างเพื่อเปิดหรือปิดรีโมทคอนโทรล เมื่อเปิดรีโมทคอนโทรลแล้ว กดหนึ่งครั้งเพื่อเปิดหรือปิดจอสัมผัส

8. จอสัมผัส

แตหน้าจอเพื่อใช้งานรีโมทคอนโทรล โปรดทราบว่าจอสัมผัสไม่กันน้ำ ใช้งานด้วยความระมัดระวัง

9. พอร์ต USB-C

ใช้ในการชาร์จและเชื่อมต่อรีโมทคอนโทรลกับคอมพิวเตอร์ของคุณ

10. ช่องเสียบการ์ด microSD

สำหรับใส่การ์ด microSD

11. ตัวปรับกิมบอล

สำหรับควบคุมความเอียงของกล้อง

12. ปุ่มบันทึก

กดหนึ่งครั้งเพื่อเริ่มหรือหยุดการบันทึก

13. ปุ่มหมุนควบคุมกล้อง

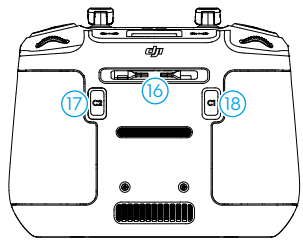
สำหรับควบคุมการซูม คุณสามารถตั้งค่าการทำงานได้ใน DJI Fly โดยเข้าไปที่ Camera View (มุมมองกล้อง) > Settings (การตั้งค่า) > Control (การควบคุม) > Button Customization (การปรับแต่งปุ่ม)

14. ปุ่มไฟแฟลช/ชัตเตอร์

กดปุ่มลงครั้งหนึ่งเพื่อไฟแฟลชอัตโนมัติและกดลงจนสุดเพื่อถ่ายภาพ

15. ลำโพง

ส่งเสียง



16. ช่องเก็บคั่นโยกควบคุม

สำหรับเก็บคั่นโยกควบคุม

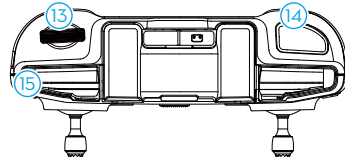
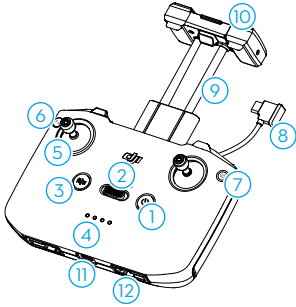
17. ปุ่ม C2 ที่ตั้งค่าได้เอง

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

18. ปุ่ม C1 ที่ตั้งค่าได้เอง

สลับระหว่างการปรับตำแหน่งให้กิมบอล
อยู่ตรงศูนย์กลางหรือเอียงกิมบอลลงไปได้
านล่าง สามารถตั้งฟังก์ชันได้ใน DJI Fly
คุณสามารถตั้งการทำงานได้ใน DJI Fly
โดยเข้าไปที่ Camera View (มุมมองกล้อง) >
Settings (การตั้งค่า) > Control (การควบคุม) >
Button Customization (การปรับแต่งปุ่ม)

รีโมทคอนโทรล DJI RC-N2



1. ปุ่มเปิดปิด

กดหนึ่งครั้งเพื่อตรวจสอบระดับแบตเตอรี่ปัจจุบัน กดหนึ่งครั้งแล้วกดค้างเพื่อเปิดหรือปิดรีโมทคอนโทรล

2. เปลี่ยนโหมดการบิน

สลับระหว่างโหมด Sport, Normal และ Cine

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

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

4. 16 LED แสดงระดับแบตเตอรี่

แสดงระดับแบตเตอรี่ปัจจุบันของรีโมทคอนโทรล

5. คันโยกควบคุม

คันโยกควบคุมสามารถถอดออกและเก็บได้ง่าย ตั้งโหมดควบคุมการบินด้วย DJI Fly

6. Customizable Button (ปุ่มที่ตั้งค่าได้เอง)

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

7. Photo/Video Toggle

(การสลับโหมดภาพถ่าย/วิดีโอ)

กดหนึ่งครั้งเพื่อเปลี่ยนโหมดระหว่างภาพถ่ายและวิดีโอ

8. สายรีโมทคอนโทรล

เชื่อมต่ออุปกรณ์เคลื่อนที่เพื่อการส่งข้อมูลวิดีโอผ่านสายรีโมทคอนโทรล เลือกสายตามชนิดพอร์ตบนอุปกรณ์เคลื่อนที่ของคุณ

9. ที่จับอุปกรณ์เคลื่อนที่

สำหรับการยึดอุปกรณ์เคลื่อนที่กับตัวรีโมทคอนโทรลให้มั่นคง

10. เสาอากาศ

ส่งสัญญาณเพื่อการควบคุมโดรนและวิดีโอแบบไร้สาย

11. พอร์ต USB-C

ใช้ในการชาร์จและเชื่อมต่อรีโมทคอนโทรลกับคอมพิวเตอร์ของคุณ

12. ช่องเก็บคันโยกควบคุม

สำหรับเก็บคันโยกควบคุม

13. ตัวปรับกิมบอล

สำหรับควบคุมความเอียงของกล้อง กดปุ่มปรับแต่งค้างไว้เพื่อใช้ตัวปรับกิมบอลเพื่อควบคุมการซูม

14. ปุ่มชัตเตอร์/บันทึก

กดหนึ่งครั้งเพื่อถ่ายภาพ หรือเริ่ม/หยุดการบินที่วิดีโอ

15. ช่องเสียบอุปกรณ์เคลื่อนที่

เพื่อรักษาความปลอดภัยของอุปกรณ์เคลื่อนที่

ความปลอดภัยการบิน

เนื้อหาในส่วนนี้จะอธิบายถึงการฝึกบินอย่างปลอดภัย ข้อกำหนดด้านการบิน การบินพื้นฐาน และโหมดการบินอัจฉริยะ

ความปลอดภัยการบิน

หลังจากเตรียมความพร้อมก่อนบินเรียบร้อยแล้ว ขอแนะนำให้ท่านฝึกทักษะการบินของคุณและฝึกบินอย่างปลอดภัย เลือกพื้นที่ที่เหมาะสมสำหรับการบินตามข้อกำหนดและข้อจำกัดของการบินดังต่อไปนี้ ปฏิบัติตามกฎหมายและข้อบังคับท้องถิ่นอย่างเคร่งครัดเมื่อบิน อ่านแนวทางปฏิบัติด้านความปลอดภัยก่อนบินเพื่อให้แน่ใจในการใช้ผลิตภัณฑ์อย่างปลอดภัย

ข้อกำหนดสถานะแวดล้อมทางการบิน

- ห้ามใช้โดรนในสภาพอากาศที่รุนแรง รวมถึงเมื่อความเร็วลมเกิน 12 เมตร/วินาที หิมะตก ฝนตก มีหมอก ลมเหิม น้ำแข็ง และพายุฝนฟ้าคะนอง
- ในพื้นที่เปิดโล่งเท่านั้น อาคารสูงและสิ่งก่อสร้างที่เป็นโลหะขนาดใหญ่อาจส่งผลกับความถูกต้องของเข็มทิศที่ตัวโดรนและระบบ GNSS ได้ ดังนั้น ห้ามนำโดรนขึ้นบินจากระเบียงหรือที่ใดก็ตามภายในระยะ 5 เมตรจากอาคาร รัศมีระยะห่างจากอาคารอย่างน้อย 5 เมตรระหว่างการบิน หลังจากนำโดรนขึ้นบิน ตรวจสอบให้แน่ใจว่าท่านได้ รับการแจ้งเตือนด้วยเสียงว่าอัปเดตจุดขึ้นบินแล้วก่อนดำเนินการบินต่อไป หากนำโดรนขึ้นบินใกล้อาคาร จะไม่สามารถรับประกันความแม่นยำของจุดขึ้นบินได้ ในกรณีนี้ กรุณาให้ความสนใจกับตำแหน่งปัจจุบันของโดรนในระหว่าง RTH อัตโนมัติ เมื่อโดรนอยู่ใกล้กับจุดขึ้นบิน ขอแนะนำให้ยกเลิก RTH อัตโนมัติ และควบคุมโดรนด้วยตนเองเพื่อลงจอดในตำแหน่งที่เหมาะสม
- หลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวาง ฝูงชน สายไฟฟ้าแรงสูง ต้นไม้ และแหล่งน้ำ (ความสูงที่แนะนำควรสูงกว่าอย่างน้อย 3 เมตร)
- ลดสิ่งรบกวนให้น้อยที่สุด โดยการหลีกเลี่ยงพื้นที่ที่มีกระแสแม่เหล็กไฟฟ้าแรงสูง เช่น บริเวณใกล้สายไฟฟ้า สถานีจ่ายไฟฟ้า สถานีไฟฟ้าย่อย และอาคารที่มีการกระจายสัญญาณเสียงหรือภาพ
- ห้ามบินขึ้นจากระดับความสูงเกินกว่า 6,000 ม. (19,685 ฟุต) เมื่อระดับน้ำทะเล สมรรถนะของโดรนและแบตเตอรี่ถูกจำกัดเมื่อบินที่ระดับความสูงที่สูง บินด้วยความระมัดระวัง
- ระยะเบรกของโดรนจะขึ้นอยู่กับระดับความสูงของการบิน ยิ่งระดับความสูงมากเท่าใด ระยะเบรกก็จะยิ่งมากขึ้นเท่านั้น เมื่อบินที่ระดับความสูงเกิน 3,000 ม. (9,843 ฟุต) ผู้ใช้ควรสำรองระยะเบรกในแนวตั้งอย่างน้อย 20 ม. และระยะเบรกในแนวนอน 30 ม. เพื่อรับรองความปลอดภัยในการบิน
- ไม่สามารถใช้ GNSS กับโดรนได้ในแถบภูมิภาคขั้วโลก ใช้ระบบการมองเห็นแทน
- อย่าขึ้นบินจากวัตถุที่กำลังเคลื่อนที่ เช่น รถยนต์ เรือและเครื่องบิน
- ห้ามนำโดรนขึ้นบินจากพื้นผิวสกีหรือพื้นผิวที่มีการสะท้อนแสงจ้า เช่น หลังคารถยนต์
- ห้ามใช้โดรน ริมทคอนโทรล แบตเตอรี่ ที่ชาร์จแบตเตอรี่ และฮับชาร์จแบตเตอรี่ใกล้กับอุบัติเหตุเพลิงไหม้ การระเบิด น้ำท่วม สึนามิ หิมะถล่ม ดินถล่ม แผ่นดินไหว ฝุ่น พายุทราย ละอองสปรี้น้ำเกลือ หรือเชื้อรา
- ใช้งานโดรน ริมทคอนโทรล แบตเตอรี่ ที่ชาร์จแบตเตอรี่ และฮับชาร์จแบตเตอรี่ในสภาพแวดล้อมที่แห้ง
- ห้ามใช้งานโดรนในสภาพแวดล้อมที่มีความเสี่ยงที่จะเกิดเพลิงไหม้หรือการระเบิด
- ห้ามใช้งานโดรนใกล้กับฝูงนก

การใช้งานโดรนอย่างมีความรับผิดชอบ

- เพื่อหลีกเลี่ยงการบาดเจ็บสาหัสและความเสียหายต่อทรัพย์สิน ให้ปฏิบัติตามกฎต่อไปนี้:
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าท่านไม่ได้ใช้ระยะจับความรู้สึก ตื่นแอลกอฮอล์ ใขยาเสพติดหรือกำลังมีอาการวิงเวียนศีรษะ อ่อนเพลีย คลื่นไส้ หรือมีอาการไม่สบายอื่นใด ซึ่งอาจส่งผลให้ท่านสามารถในการควบคุมโดรนของคุณอย่างปลอดภัย
 - เมื่อลงจอด ให้ปิดโดรนก่อน จากนั้นจึงปิดรีโมทคอนโทรล
 - ห้ามปล่อย เปิด ยัง หรือขับเคลื่อนของที่บรรจุไว้ซึ่งเป็นอันตรายลงบนหรือที่อาคาร บุคคล หรือสัตว์ใด ๆ ซึ่งอาจทำให้เกิดการบาดเจ็บหรือความเสียหายต่อทรัพย์สิน

- ห้ามใช้โดรนที่ตกหรือเสียหายจากอุบัติเหตุ หรือโดรนที่อยู่ในสภาพไม่ดี
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้รับการฝึกอบรมอย่างเพียงพอและมีแผนฉุกเฉินสำหรับเหตุฉุกเฉินหรือเมื่อเกิดเหตุการณ์ขึ้น
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้วางแผนการบินไว้แล้ว อย่าบินโดยประมาท
- เคารพความเป็นส่วนตัวของผู้อื่นเมื่อใช้กล้อง ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ปฏิบัติตามกฎหมายด้านความเป็นส่วนตัว ระบบข้อบังคับ และมาตรฐานทางศีลธรรมในท้องถิ่น
- ห้ามใช้ผลิตภัณฑ์นี้ด้วยเหตุผลอื่นใดนอกเหนือจากการใช้งานส่วนตัวทั่วไป
- ห้ามใช้เพื่อวัตถุประสงค์ที่ผิดกฎหมายหรือไม่เหมาะสม เช่น การสอดแนม การปฏิบัติภารกิจทางทหาร หรือการสืบสวนที่ไม่ได้รับอนุญาต
- ห้ามใช้ผลิตภัณฑ์นี้เพื่อหนีประมาท ละเมิด ก่อความวุ่นวาย บ่นผู้ หรือละเมิดสิทธิ์ทางกฎหมาย เช่น สิทธิ์ในความเป็นส่วนตัวและชื่อเสียงของผู้อื่น
- ห้ามบุกรุกทรัพย์สินส่วนตัวของผู้อื่น
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเจ้าของโดรนได้ลงทะเบียนกับหน่วยงานสำหรับการอนุญาตในประเทศของตน (เว้นแต่ได้ลงทะเบียนแล้ว)

ขีดจำกัดการบิน

ระบบ GEO (Geospatial Environment Online)

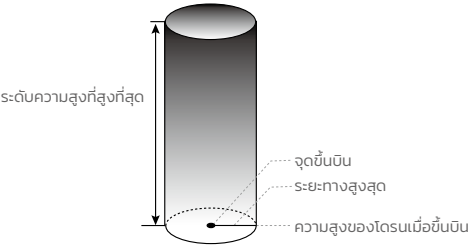
ระบบ Geospatial Environment Online (GEO) ของ DJI เป็นระบบสารสนเทศระดับโลกที่ให้ข้อมูลแบบเรียลไทม์เกี่ยวกับความปลอดภัยของการบินและการอัปเดตข้อจำกัด และป้องกัน UAV ไม่ให้บินในน่านฟ้าที่จำกัดภายใต้สถานการณ์พิเศษ สามารถปลดล็อกพื้นที่ที่จำกัดเพื่ออนุญาตให้บินเข้าได้ ก่อนหน้านั้น ผู้ใช้ต้องส่งคำขอลาออกจากกรมระดับข้อจำกัดปัจจุบันในพื้นที่การบินที่ต้องการ ระบบ GEO อาจไม่ได้ปฏิบัติตามกฎหมายและระเบียบข้อบังคับของท้องถิ่นอย่างครบถ้วน ผู้ใช้จะต้องรับผิดชอบในความปลอดภัยของการบินของตนเองและต้องปรึกษาหน่วยงานของท้องถิ่นเกี่ยวกับข้อกำหนดทางกฎหมายและกฎระเบียบที่เกี่ยวข้องก่อนที่จะขอลาออกจากการบินในพื้นที่จำกัดสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับระบบ GEO ไปดูได้ที่ <https://fly-safe.dji.com>

ขีดจำกัดการบิน

ด้วยเหตุผลด้านความปลอดภัย ขีดจำกัดการบินมีการเปิดใช้งานตามค่าเริ่มต้น เพื่อช่วยให้ผู้ใช้ใช้งานโดรนได้อย่างปลอดภัย ผู้ใช้สามารถตั้งค่าขีดจำกัดการบินได้ทั้งความสูงและระยะทาง ข้อจำกัดด้านระดับความสูง ข้อจำกัดด้านระยะทาง และฟังก์ชัน GEO Zone จะทำงานพร้อมกันเพื่อให้เกิดความปลอดภัยในการบินเมื่อ GNSS ใช้งานได้ มีเพียงระดับความสูงเท่านั้นที่ถูกจำกัดได้ เมื่อ GNSS ใช้งานไม่ได้

ข้อจำกัดด้านระดับความสูงและระยะทาง

ระดับความสูงสูงสุดจำกัดระดับความสูงในการบินของโดรน ในขณะที่ระยะทางสูงสุดจะจำกัดรัศมีการบินรอบจุดขึ้นบินของโดรน สามารถเปลี่ยนแปลงขีดจำกัดเหล่านี้ได้ในแอป DJI Fly เพื่อความปลอดภัยในการบินที่เพิ่มขึ้น



จุดขึ้นบินไม่ได้รับการอัปเดตด้วยตนเองในระหว่างการบิน

สัญญาณ GNSS ที่แรง

	ข้อบังคับในการบิน	การแจ้งเตือนในแอป DJI Fly
ระดับความสูงที่สูงที่สุด	ระดับความสูงของโดรนไม่สามารถเกินค่าที่ตั้งไว้ใน DJI Fly	ถึงระดับความสูงสูงสุดของการบิน
ระยะทางสูงสุด	ระยะทางเส้นตรงจากโดรนไปยังจุดขึ้นบินไม่สามารถเกินระยะทางการบินสูงสุดที่ตั้งไว้ใน DJI Fly	ถึงระยะทางสูงสุดของการบิน

สัญญาณ GNSS อ่อน

	ข้อบังคับในการบิน	การแจ้งเตือนในแอป DJI Fly
ระดับความสูงที่สูงที่สุด	- ระดับความสูงถูกจำกัดอยู่ที่ 30 เมตรจากจุดขึ้นบิน หากแสงสว่างเพียงพอ - ระดับความสูงถูกจำกัดไว้ที่ 3 เมตรเหนือพื้นดิน หากแสงไม่เพียงพอและระบบเซนเซอร์อินฟราเรดสามมิติกำลังทำงาน - ระดับความสูงถูกจำกัดอยู่ที่ 30 เมตรจากจุดขึ้นบิน หากแสงสว่างที่จุดขึ้นบินไม่เพียงพอและระบบเซนเซอร์อินฟราเรดสามมิติไม่ได้ทำงานอยู่	ถึงระดับความสูงสูงสุดของการบิน
ระยะทางสูงสุด	ไม่มีขีดจำกัด	

- 
 - ขีดจำกัดระดับความสูง 3 ม. หรือ 30 ม. เมื่อสัญญาณ GNSS อ่อน จะถูกยกเลิก หากสัญญาณ GNSS แรง (ความแรงของสัญญาณ GNSS ≥ 2) เมื่อโดรนเปิดเครื่องอยู่
 - ถ้าโดรนถึงขีดจำกัดไว้ คุณจะต้องควบคุมโดรนได้ แต่จะไม่สามารถบินต่อไปได้ ถ้าโดรนบินออกไปนอกขอบเขตไกลที่สุด มันจะบินกลับเข้ามาอยู่ภายในขอบเขตโดยอัตโนมัติ เมื่อสัญญาณ GNSS แรง
 - เพื่อความปลอดภัย อย่างน้อยให้กลับมายังจุดขึ้นบิน ทางด่วน สถานีรถไฟ รางรถไฟ เขตเมืองหรือพื้นที่เสี่ยงอื่น ๆ บินโดรนให้อยู่ในระยะที่คุณมองเห็นเท่านั้น

GEO Zone

ระบบ GEO ของ DJI กำหนดตำแหน่งการบินที่ปลอดภัย แจ้งระดับความเสี่ยงและประกาศด้านความปลอดภัยสำหรับการบินแต่ละเที่ยว และให้ข้อมูลเกี่ยวกับบ้านพักที่จำกัด พื้นที่ห้ามบินทั้งหมดเรียกว่า GEO Zones ซึ่งจะถูกแบ่งเพิ่มเติมออกเป็นเขตจำกัดการบิน เขตขออนุญาต เขตเตือน เขตการเตือนขึ้นสูง และเขตจำกัดความสูง ผู้ใช้สามารถดูข้อมูลดังกล่าวแบบเรียลไทม์ในแอป DJI Fly GEO Zones เป็นพื้นที่การบินเฉพาะที่รวมถึงแต่ไม่จำกัดเฉพาะ สนามบิน สถานที่จัดงานขนาดใหญ่ สถานที่ที่มีเหตุฉุกเฉินสาธารณะเกิดขึ้น (เช่น ไฟป่า) โรงไฟฟ้านิวเคลียร์ เรือดำน้ำ สถานีราชการ และสถานที่ทางการทหาร ตามค่าเริ่มต้น ระบบ GEO จะจำกัดการบินขึ้นหรือการบินเข้าภายในโซนที่อาจทำให้เกิดข้อกังวลด้านความปลอดภัยหรือการรักษาความปลอดภัย แผนที่ GEO Zone ที่มีข้อมูลที่ครอบคลุมเกี่ยวกับ GEO Zone ทั่วโลกมีให้บริการในเว็บไซต์ทางการของ DJI: <https://fly-safe.dji.com/nfz/nfz-query>

การปลดล็อก GEO Zone

เพื่อตอบสนองความต้องการที่แตกต่างกันของผู้ใช้ DJI มีโหมดการปลดล็อกสองโหมด การปลดล็อกด้วยตนเองและการปลดล็อกแบบกำหนดเอง ผู้ใช้สามารถร้องขอบนเว็บไซต์ DJI FlySafe

การปลดล็อกด้วยตนเอง มีวัตถุประสงค์เพื่อปลดล็อกเขตขออนุญาต หากต้องการปลดล็อกด้วยตนเอง ผู้ใช้ต้องส่งคำขอปลดล็อกผ่านทางเว็บไซต์ DJI Fly Safe ที่ <https://fly-safe.dji.com> เมื่อคำขอปลดล็อกได้รับการอนุมัติแล้ว ผู้ใช้สามารถเชื่อมต่อใบอนุญาตการปลดล็อกผ่านแอป DJI Fly ทางเลือกในการปลดล็อกเขต ผู้ใช้อาจปล่อยหรือบินโดรนไปยังเขตขออนุญาตที่ได้รับอนุมัติแล้วได้โดยตรง และทำตามคำแนะนำใน DJI Fly เพื่อปลดล็อกเขต

การปลดล็อกแบบกำหนดเอง ได้ปรับแต่งสำหรับผู้ใช้ที่มีข้อกำหนดพิเศษ โดยผู้ใช้จะกำหนดพื้นที่การบินได้เอง และจัดเตรียมเอกสารอนุญาตทำการบินเฉพาะตามความต้องการของผู้ใช้ที่แตกต่างกัน สามารถใช้ตัวเลือกการปลดล็อกนี้ได้ในทุกประเทศและทุกภูมิภาค และสามารถร้องขอได้ผ่านทางเว็บไซต์ DJI FlySafe ที่ <https://fly-safe.dji.com>

 • เพื่อให้มั่นใจถึงความปลอดภัยของเที่ยวบิน โดรนจะไม่สามารถบินออกจากเขตที่ปลดล็อกได้หลังจากที่โดรนบินเข้าสู่พื้นที่ดังกล่าวแล้ว หากจุดขึ้นบินอยู่นอกเขตที่ปลดล็อก โดรนจะไม่สามารถกลับจุดขึ้นบินได้

รายการตรวจสอบก่อนขึ้นบิน

- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ถอดตัวป้องกันกิมบอลออกแล้ว
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่มีคอนโทรล อุปกรณ์เคลื่อนที่ และแบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะต้องชาร์จเต็มที่
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าแขนของโดรนกางออกแล้ว
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าแบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะและใบพัดล็อกติดกับตัวโดรนอย่างแน่นหนา
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่ากิมบอลและกล้องทำงานปกติ
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่มีอะไรกีดขวางมอเตอร์และมอเตอร์ทำงานปกติ
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่า DJI Fly เชื่อมต่อกับโดรนได้เรียบร้อยแล้ว
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเลนส์ของกล้องและเซ็นเซอร์ทั้งหมดสะอาด
- ใช้เฉพาะอะไหล่แท้ของ DJI หรืออะไหล่ที่ได้รับการรับรองจาก DJI เท่านั้น อะไหล่ที่ไม่ได้รับการรับรองอาจทำให้ระบบทำงานผิดปกติและกระทบต่อความปลอดภัยในการบินได้
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ตั้งค่าการดำเนินการหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวางไว้ใน DJI Fly และได้กำหนดระดับความสูงสูงสุดของเที่ยวบิน ระยะทางสูงสุดของเที่ยวบิน และระดับความสูงของ RTH ไว้เหมาะสมตามกฎหมายและข้อบังคับท้องถิ่น

การบินพื้นฐาน

ขึ้นบิน/ลงจอดแบบอัตโนมัติ

ขึ้นบินอัตโนมัติ

ใช้ฟังก์ชันการขึ้นบินอัตโนมัติ:

- เปิดแอป DJI Fly และเข้าสู่มุมมองกล้อง
- ทำตามทุกขั้นตอนในรายการตรวจสอบก่อนขึ้นบินให้ครบถ้วน
- แตะ  ถ้าสภาพแวดล้อมปลอดภัยในการขึ้นบิน กดค้างที่ปุ่มเพื่อยืนยัน
- โดรนจะขึ้นบินและบินอยู่กับที่เหนือพื้นดินประมาณ 1.2 เมตร (3.9 ฟุต)

จอดอัตโนมัติ

ใช้ฟังก์ชันการลงจอดอัตโนมัติ:

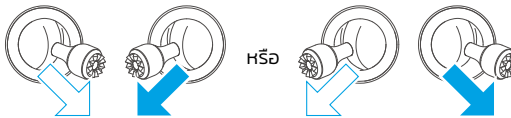
1. แตะ  ถ้าสภาพแวดล้อมปลอดภัยที่จะลงจอด ให้กดปุ่มค้างไว้เพื่อยืนยัน
2. การลงจอดอัตโนมัติสามารถยกเลิกได้โดยการแตะ 
3. ถ้าระบบการมองเห็นด้านล่างทำงานเป็นปกติ การป้องกันการลงจอดจะใช้งานได้
4. หลังจากลงจอดมอเตอร์จะหยุดโดยอัตโนมัติ

 • เลือกสถานที่ลงจอดที่เหมาะสมในการลงจอด

ติดเครื่อง/ดับเครื่องมอเตอร์

การติดเครื่องมอเตอร์

ใช้คำสั่งจากคันโยกแบบผสมผสาน (CSC) ดังแสดงด้านล่างเพื่อสตาร์ทมอเตอร์ เมื่อมอเตอร์ติดและหมุนแล้ว ปลดคันโยกทั้งสองอันพร้อมกัน

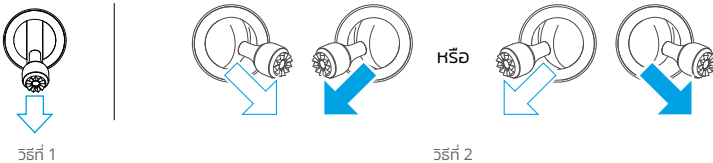


ดับเครื่องมอเตอร์

เมื่อโดรนอยู่บนพื้นดินและมอเตอร์กำลังหมุน วิธีในการหยุดมอเตอร์สองวิธี:

วิธีที่ 1: เมื่อโดรนลงจอดแล้ว ให้กดคันโยกการบินขึ้น/ลงแนวตั้งลงและค้างไว้ จนกว่ามอเตอร์จะหยุดทำงาน

วิธีที่ 2: เมื่อโดรนลงจอดแล้ว ให้ใช้ CSC แบบเดียวกับที่ใช้ในการสตาร์ทมอเตอร์ จนกว่ามอเตอร์จะหยุดทำงาน



ดับเครื่องมอเตอร์ระหว่างบิน

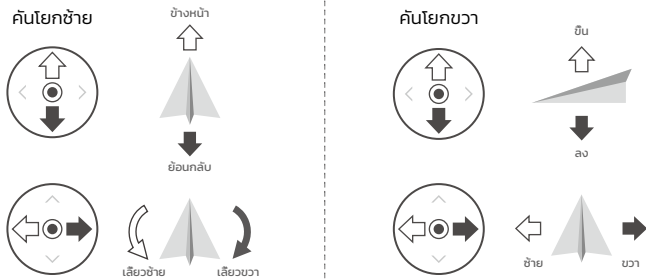
การหยุดมอเตอร์กลางอากาศจะทำให้โดรนชนได้ การตั้งค่าเริ่มต้นสำหรับการหยุดใบพัดฉุกเฉินในแอป DJI Fly สำหรับกรณีฉุกเฉินเท่านั้น ซึ่งหมายความว่าสามารถหยุดมอเตอร์ได้ใบระหว่างเที่ยวบินเมื่อโดรนตรวจพบว่ายู่ในสถานการณ์ฉุกเฉินเท่านั้น เช่น โดรนมีส่วนที่เกี่ยวข้องกับการชน มอเตอร์หยุด โดรนกำลังหมุนลงอยู่ในอากาศ หรือไม่สามารถควบคุมโดรนได้และกำลังขึ้นหรือลงอย่างรวดเร็ว หากต้องการดับเครื่องมอเตอร์ระหว่างบิน ให้ใช้ขั้นตอน CSC แบบเดียวกับการสตาร์ทเครื่องมอเตอร์ โปรดทราบว่าผู้ใช้จำเป็นต้องกดปุ่มบังคับค้างไว้สองวินาทีในขณะที่ทำ CSC เพื่อหยุดมอเตอร์ ผู้ใช้สามารถเปลี่ยนการตั้งค่าหยุดใบพัดฉุกเฉินในแอปเป็นหยุดได้ตลอดเวลา โปรดใช้ตัวเลือกนี้ด้วยความระมัดระวัง

การควบคุมโดน

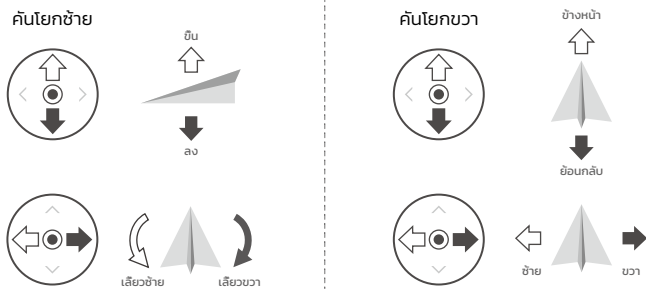
สามารถใช้คันโยกควบคุมของรีโมทคอนโทรลเพื่อควบคุมการเคลื่อนไหวของโดรน

สามารถใช้งานแท่งควบคุมได้เป็นโหมด 1 โหมด 2 หรือโหมด 3 ดังที่แสดงด้านล่าง โหมดควบคุมที่เป็นค่าเริ่มต้นของรีโมทคอนโทรลคือ โหมด 2 โปรดดูรายละเอียดเพิ่มเติมในส่วนรีโมทคอนโทรล

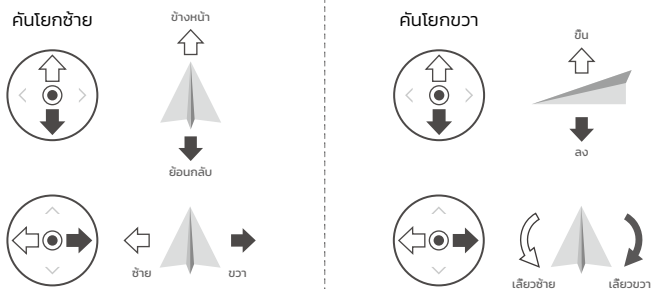
ໂຫມດ 1



ԽՈՍ 2



ໂຫມດ 3



ขั้นตอนขึ้นบิน/ลงจอด

1. วางโดรนไว้ในพื้นที่โล่งและราบเรียบโดยที่ท้ายของโดรนชี้มาทางคุณ
2. กดปุ่มเปิดปิดที่รีโมทคอนโทรล และที่ตัวโดรน
3. เปิดแอป DJI Fly และเข้าสู่มุมมองกล้อง
4. แตะ Settings (การตั้งค่า) > Safety (ความปลอดภัย) จากนั้นตั้งค่าการดำเนินการหลบหลีกสิ่งกีดขวางเป็น Bypass หรือ Brake ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้กำหนดความสูงสูงสุดและความสูง RTH ที่เหมาะสม
5. รอให้การวินิจฉัยตนเองของโดรนเสร็จ หาก DJI Fly ไม่แสดงคำเตือนความผิดปกติใด ๆ คุณสามารถสตาร์ทมอเตอร์ได้
6. กดคันบังคับเบา ๆ เพื่อขึ้นบิน
7. ในการลงจอด ให้บินอยู่กับที่เหนือพื้นผิวที่เสมอกัน และค่อย ๆ ดันคันบังคับลงเพื่อลดระดับ
8. หลังจากลงจอดมอเตอร์จะหยุดโดยอัตโนมัติ
9. ปิดโดรนก่อนปิดรีโมทคอนโทรล

วิดีโอแนะนำการใช้งานและเคล็ดลับ

1. รายการตรวจสอบก่อนขึ้นบินออกแบบมาเพื่อช่วยให้คุณบินได้อย่างปลอดภัยและเพื่อถ่ายวิดีโอระหว่างบิน ตรวจสอบรายการตรวจสอบก่อนขึ้นบินให้ครบทุกข้อก่อนการบินทุกครั้ง
2. เลือกโหมดการใช้งานกิมบอลที่ต้องการใน DJI Fly
3. ขอบแนะนำให้ถ่ายภาพหรือบันทึกวิดีโอเมื่อบินในโหมด Normal หรือ Cine
4. ห้ามบินในสภาพอากาศที่เลวร้าย เช่น ในวันที่ฝนตกหรือวันที่มีลมแรง
5. เลือกการตั้งค่ากล้องที่เหมาะสมกับความต้องการของคุณที่สุด
6. ทำการทดสอบการบินเพื่อสร้างเส้นทางการบิน และเพื่อดูสภาพแวดล้อมก่อนบินจริง
7. กดคันโยกควบคุมลงเบา ๆ เพื่อให้การเคลื่อนที่ของโดรนเป็นไปอย่างราบรื่นและมีเสถียรภาพ



- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้วางโดรนบนพื้นผิวราบและมั่นคงก่อนขึ้นบิน ห้ามบินขึ้นจากฝ่ามือหรือขณะที่ถือโดรนด้วยมือของคุณ

โหมดการบินอัจฉริยะ

FocusTrack

FocusTrack มี Spotlight, Point of Interest และ ActiveTrack



- โปรดดูที่รีโมทคอนโทรล ในส่วนการควบคุมโดรน สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับคันโยกการบินเอียงไปทางซ้าย/ขวา (Roll), คันโยกการเดินหน้า/ถอยหลัง (Pitch), คันโยกการบินขึ้น/ลง (Throttle) และคันโยกการหันไปทางซ้าย/ขวา (Yaw)
- โดรนจะไม่ถ่ายภาพหรือบันทึกวิดีโอโดยอัตโนมัติในขณะที่ใช้ FocusTrack ผู้ใช้ต้องควบคุมโดรนด้วยตนเองเพื่อถ่ายภาพหรือบันทึกวิดีโอ

	Spotlight	Point of Interest (POI)	ActiveTrack
รายละเอียด	โดรนจะไม่บินโดยอัตโนมัติ แต่กล้องจะยังคงลือ กอยู่กับตัวแบบในขณะที่ผู้ใช้ควบคุมการบินด้วย ตนเอง	โดรนติดตามวัตถุเป็นวงกลม โดยยึดจากรัศ มีและความเร็วในการบินที่มีการตั้งค่าไว้แล้ว ความเร็วในการบินสูงสุดคือ 12 เมตร/วินาที และควา มเร็วในการบินอาจถูกปรับตามรัศมีจริง	โดรนจะรักษาระยะห่างและระดับความสูงจากวัตถุ ที่ติดตาม โดยมีโหมดสามโหมด ได้แก่ โหมด Auto, Manual และ Parallel ความเร็วสูงสุดในการบินอยู่ที่ 12 เมตร/วินาที
วัตถุที่รองรับ	- วัตถุที่อยู่นิ่ง - วัตถุที่เคลื่อนไหว เช่น ยานพาหนะ เรือ และผู้คน		วัตถุที่เคลื่อนไหว เช่น ยานพาหนะ เรือ และผู้คน
การควบคุม	ใช้คันโยกควบคุมเพื่อควบคุมการเคลื่อนไหวของโด รน ดังนี้: - ขยับคันโยกการบินเฉียงไปทางซ้าย/ขวา (Roll) เพื่อบินวนรอบวัตถุ - ขยับคันโยกการเดินหน้า/ถอยหลัง (Pitch) เพื่อเปลี่ยนระยะห่างจากวัตถุ - ขยับคันโยกการบินขึ้น/ลงแนวตั้ง (Throttle) เพื่อเปลี่ยนระดับความสูง - ขยับคันโยกการหันไปทางซ้าย/ขวา (Yaw) เพื่อปรับกรอบภาพ	ใช้คันโยกควบคุมเพื่อควบคุมการเคลื่อนไหวของโด รน ดังนี้: - ขยับคันโยกการบินเฉียงไปทางซ้าย/ขวา (Roll) เพื่อเปลี่ยนความเร็วในการบินวนรอบวัตถุของโดรน - ขยับคันโยกการเดินหน้า/ถอยหลัง (Pitch) เพื่อเปลี่ยนระยะห่างจากวัตถุ - ขยับคันโยกการบินขึ้น/ลงแนวตั้ง (Throttle) เพื่อเปลี่ยนระดับความสูง - ขยับคันโยกการหันไปทางซ้าย/ขวา (Yaw) เพื่อปรับกรอบภาพ	ใช้คันโยกควบคุมเพื่อควบคุมการเคลื่อนไหวของโด รน ดังนี้: - ขยับคันโยกการบินเฉียงไปทางซ้าย/ขวา (Roll) เพื่อบินวนรอบวัตถุ - ขยับคันโยกการเดินหน้า/ถอยหลัง (Pitch) เพื่อเปลี่ยนระยะห่างจากวัตถุ - ขยับคันโยกการบินขึ้น/ลงแนวตั้ง (Throttle) เพื่อเปลี่ยนระดับความสูง - ขยับคันโยกการหันไปทางซ้าย/ขวา (Yaw) เพื่อปรับกรอบภาพ
การหาบหลักสิ่งกีดขวาง	เมื่อระบบการมองเห็นทำงานปกติ โดรนจะบินอยู่ กับที่เมื่อตรวจพบสิ่งกีดขวาง โดยไม่คำนึงว่าจะตั้ง การดำเนินการหาบหลักสิ่งกีดขวางเป็น Bypass หรือ Brake ใน DJI Fly โปรดทราบ: การหาบหลักสิ่งกีดขวางถูกปิดใช้งาน ในโหมด Sport	โดรนจะบินเลี่ยงสิ่งกีดขวางโดยไม่คำนึงถึงการตั้งค่าของโหมดการบินหรือการดำเนินการหาบหลักสิ่ง กีดขวางใน DJI Fly เมื่อระบบการมองเห็นทำงานปกติ	

ActiveTrack

Auto	โดรนวางแผนและปรับเส้นทางบนตามสภาพแวดล้อมอย่างต่อเนื่อง และส่งการแจ้งเตือนอัตโนมัติ ⚠ ในโหมด Auto โดรนสามารถติดตามได้เฉพาะผคน และจะไม่ตอบสนองต่อการบังคับคนโยก	
Manual	ทิศทางการติดตามมี 8 ประเภท: ด้านหน้า, ด้านหลัง, ด้านซ้าย, ด้านขวา, ด้านหน้าเอียงซ้าย, ด้านหน้าเอียงขวา, ด้านหลังเอียงซ้าย และด้านหลังเอียงขวา หลังจากตั้งค่าทิศทางการติดตามแล้ว โดรนจะติดตามวัตถุจากทิศทางการติดตามที่สัมพันธ์กับทิศทางการเคลื่อนไหวของวัตถุ	(ใช้การติดตามทางด้านขวาเป็นตัวอย่าง)
Parallel	โดรนติดตามวัตถุในขณะที่รักษาทิศทางการภูมิศาสตร์ที่สัมพันธ์กับวัตถุไว้ให้คงที่	(ใช้การติดตามทางทิศตะวันออกเป็นตัวอย่าง)

⚠ • ในโหมด Manual การตั้งค่าทิศทางจะใช้งานได้ดีเมื่อวัตถุกำลังเคลื่อนที่ในทิศทางที่ไม่เปลี่ยนแปลงเท่านั้น หากทิศทางการเคลื่อนที่ของวัตถุไม่มั่นคง โดรนจะติดตามวัตถุจากระยะทางและระดับความสูงที่คงที่ เมื่อการติดตามเริ่มขึ้น สามารถปรับทิศทางการติดตามได้ผ่านทางล้อเลื่อนกำกับทิศทาง

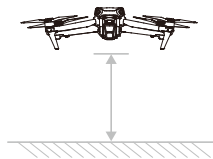
ใน ActiveTrack ระยะการบินติดตามที่รองรับของโดรนกับวัตถุจะเป็นไปตามนี้:

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

- 
- โดรนจะบินไปยังระยะทางที่รองรับและช่วงระดับความสูงจากระดับและระดับความสูงอยู่นอกช่วงเมื่อ ActiveTrack เริ่มต้น บินโดรนในระยะทางและระดับความสูงที่เหมาะสมที่สุดเพื่อประสิทธิภาพการติดตามที่ดีที่สุด

ใช้ FocusTrack

1. เปิดโดรน



2. ลาก-เลือกวัตถุในมุมมองกล้องหรือเปิดใช้งานการสแกนวัตถุภายใต้การตั้งค่าการควบคุมใน DJI Fly Control และแตะวัตถุที่รับรู้เพื่อเปิดใช้งาน FocusTrack

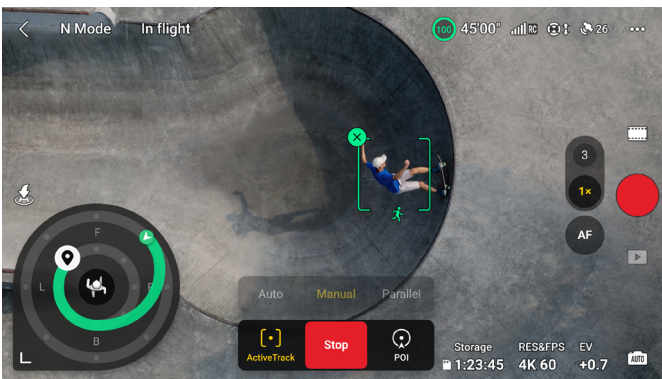
- 
- ต้องใช้ FocusTrack ภายในอัตราการประชุมที่รองรับดังนี้มีจะนั้นจะส่งผลกระทบต่อการจัดจาวัดทุก
 - a. Spotlight/Point of Interest: รองรับการประชุมสูงสุด 9 เท่าสำหรับวัตถุที่เคลื่อนไหว เช่น ยานพาหนะ เรือ ผู้คน และวัตถุที่อยู่นิ่ง
 - b. ActiveTrack: รองรับการประชุมสูงสุด 3 เท่า สำหรับวัตถุที่เคลื่อนไหว เช่น ยานพาหนะ เรือ และผู้คน
 - a. โดรนจะเข้าสู่ Spotlight ตามค่าเริ่มต้นและไม่บินโดยอัตโนมัติ ผู้ใช้ต้องควบคุมเกี่ยวกับโดรนด้วยตนเองโดยใช้คันบังคับควบคุม และปุ่มชัตเตอร์/บันทึกบนมุมมองกล้องใน DJI Fly หรือกดปุ่มชัตเตอร์/บันทึกบนรีโมทคอนโทรลเพื่อเริ่มถ่ายภาพ



b. แตะด้านล่างของหน้าจอเพื่อสลับไปเป็น Point of Interest หลังจากตั้งค่าทิศทางและความเร็วของเที่ยวบินแล้ว ให้แตะ GO (IU) และโดรนจะเริ่มรอบวัตถุโดยอัตโนมัติที่ระดับความสูงปัจจุบัน ผู้ใช้ยังสามารถขยับคันควบคุมเพื่อควบคุมเกี่ยวกับโดรนด้วยตนเองในขณะที่โดรนกำลังบินโดยอัตโนมัติได้ แตะปุ่มชัตเตอร์/บันทึกบนมุมมองกล้องใน DJI Fly หรือกดปุ่มชัตเตอร์/บันทึกบนรีโมทคอนโทรลเพื่อเริ่มถ่ายภาพ

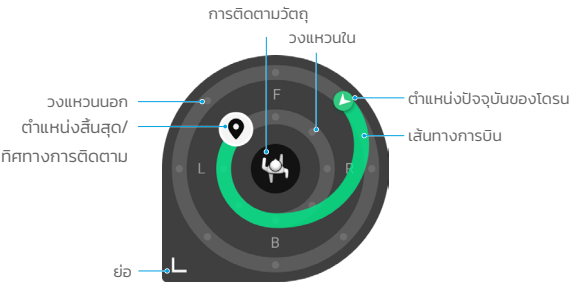


- c. แตะที่ด้านล่างของหน้าจอเพื่อสลับไปเป็น ActiveTrack เลือกโหมดย่อยและแตะ GO (Iu) โดรนจะเริ่มติดตามวัตถุโดยอัตโนมัติ ผู้ใช้ยังสามารถยับยั้งบังคับบังคับเพื่อควบคุมเกี่ยวกับบินด้วยตนเองในขณะที่โดรนกำลังบินโดยอัตโนมัติได้ แตะปุ่มชัตเตอร์/บันทึกบนมุมมองกล้องใน DJI Fly หรือกดปุ่มชัตเตอร์/บันทึกบนรีโมทคอนโทรลเพื่อเริ่มถ่ายภาพ



ในโหมด Manual จะมีวงล้อติดตามในมุมมองกล้อง จุดบนวงล้อติดตามแสดงทิศทางทางการติดตามที่แตกต่างกับทิศทางทางการติดตามสามารถเปลี่ยนแปลงได้โดยการแตะจุดหรือลากไอคอนทิศทางทางการติดตาม ไปยังจุดอื่น ๆ บนวงล้อติดตาม โดรนจะบินไปยังทิศทางทางการติดตามที่เลือกตามเส้นทางการบินสี่เหลี่ยมที่แสดงบนวงล้อติดตาม สามารถดูตำแหน่งปัจจุบันของโดรน ตำแหน่งสิ้นสุด/ทิศทางทางการติดตาม และเส้นทางการบินได้บนวงล้อติดตาม สามารถปรับทิศทางทางการติดตามได้ขณะติดตามเพื่อให้เหมาะสมกับความต้องการของคุณ

- ☀️ หากวัตถุที่ติดตามเป็นบุคคล วงล้อติดตามที่มุมซ้ายล่างของมุมมองกล้องจะแสดงวงกลมด้านในและด้านนอก หากวัตถุที่ติดตามเป็นยานพาหนะ วงล้อติดตามจะแสดงเพียงวงกลมเดียว



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

รัศมีภายใน/ภายนอก ^[1]	กำหนดระยะห่างในแนวราบระหว่างโดรนและวัตถุเมื่อติดตามในวงแหวนใน/นอก
ความสูงด้านใน/ด้านนอก ^[1]	กำหนดระยะห่างในแนวตั้งระหว่างโดรนและวัตถุเมื่อติดตามในวงแหวนใน/นอก
การเคลื่อนไหวของกล้อง	เลือก Normal หรือ Fast Normal (ปกติ): โดรนข้ามสิ่งกีดขวางด้วยความสูงอย่างค่อยเป็นค่อยไป และคงการบินให้ราบรื่น Fast (เร็ว): โดรนข้ามสิ่งกีดขวางโดยกะทันหันและเคลื่อนไหวได้อย่างมีไดนามิกมากขึ้น
การบินใกล้ภาคพื้นดิน ^[1]	หากเปิดใช้งาน สามารถตั้งค่าความสูงของโดรนให้ต่ำกว่า 2 ม. เมื่อทำการติดตาม ซึ่งจะเพิ่มความเสี่ยงในการชนกับสิ่งกีดขวางที่อยู่ใกล้พื้นดิน บินด้วยความระมัดระวัง
รีเซ็ตการตั้งค่า FocusTrack	การตั้งค่า FocusTrack ของวัตถุทุกชิ้นจะถูกรีเซ็ตเป็นค่าเริ่มต้นทั้งหมด

[1] การตั้งค่านี้จะปรากฏเฉพาะเมื่อวัตถุที่ติดตามคือบุคคลเท่านั้น ในระหว่างการติดตาม ผู้ใช้สามารถควบคุมระยะการติดตามและความสูงของโดรนได้โดยใช้การขึ้นลงและคันโยก หลังจากขยับคันบังคับแล้ว พารามิเตอร์ของวงแหวนใน/นอกซึ่งตำแหน่งสิ้นสุด/ทิศทางการติดตาม  จะถูกปรับตามขณะติดตามด้วย โปรดทราบว่าพารามิเตอร์สำหรับวงแหวนในและนอกใน FocusTrack Settings (การตั้งค่า FocusTrack) จะไม่เปลี่ยนแปลง

ออกจาก FocusTrack

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

ใน Spotlight ให้กดปุ่ม Flight Pause (หยุดบินชั่วคราว) บนรีโมทคอนโทรลเพื่อออกจาก FocusTrack

หลังจากออกจาก FocusTrack ให้แตะ  เพื่อดูคลิปที่ถ่ายมาแล้วในการเล่นวิดีโอย้อนกลับ



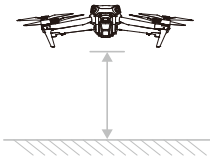
- ห้ามใช้ FocusTrack ในพื้นที่ที่มีคนและสัตว์วิ่งหรือยานพาหนะเคลื่อนที่
- ห้ามใช้ FocusTrack ในพื้นที่ที่มีสิ่งของเล็ก ๆ หรือบาง (เช่น กิ่งไม้หรือสายไฟฟ้า) หรือวัตถุโปร่งแสง (เช่น น้ำหรือแก้ว) หรือพื้นผิวสีเดียว (เช่น ผนังสีขาว)
- เติร์ยมกปุ่มหยุดบินชั่วคราวบนรีโมทคอนโทรลเสมอ หรือแตะหยุดใน DJI Fly เพื่อควบคุมโดรนด้วยตนเองในกรณีที่มีสถานการณ์ฉุกเฉินเกิดขึ้น
- โปรดระมัดระวังเป็นพิเศษเมื่อใช้ FocusTrack ในสถานการณ์ดังต่อไปนี้:
 - a. วัตถุที่ติดตามไม่ได้เคลื่อนที่อยู่ในระนาบเดียวกัน
 - b. วัตถุที่ติดตามอยู่เปลี่ยนรูปร่างกันกับขณะที่กำลังเคลื่อนที่
 - c. วัตถุที่ติดตามอยู่หายไปช่วงเวลาหนึ่ง
 - d. วัตถุที่ติดตามอยู่เคลื่อนที่บนพื้นผิวที่เป็นหิมะ
 - e. วัตถุที่ติดตามอยู่มีสีเดียวหรือลวดลายเดียวกับสภาพแวดล้อม
 - f. สภาพแสงที่มืดมาก (<300 ลักซ์) หรือสว่างมาก (>10,000 ลักซ์)
- โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณทำตามกฎหมายและข้อกำหนดด้านความเป็นส่วนตัวของพื้นที่นั้น ๆ เมื่อใช้งาน FocusTrack
- ขอแนะนำให้ติดตามเฉพาะยานยนต์ เรือ และผู้คน (แต่ไม่ใช่เด็ก ๆ) บินด้วยความระมัดระวังเมื่อติดตามวัตถุอื่น ๆ
- สำหรับวัตถุเคลื่อนที่ที่รองรับ ยานพาหนะหมายถึงรถยนต์และเรือย่อยขนาดเล็กถึงขนาดกลาง อย่าติดตามรถหรือเรือรุ่นควบคู่ระยะไกล
- วัตถุที่ติดตามอยู่อาจสลับไปเป็นวัตถุอื่นโดยไม่ตั้งใจ เมื่อพวกมันผ่านเข้าไปใกล้กัน
- ActiveTrack ไม่พร้อมใช้งานเมื่อแสงสว่างไม่เพียงพอและระบบจับภาพวัตถุไม่พร้อมใช้งาน Spotlight และ POI สำหรับวัตถุที่ไม่เคลื่อนที่ยังคงใช้ได้ แต่ไม่มีการตรวจจับสิ่งกีดขวาง
- FocusTrack ไม่พร้อมใช้งานในโหมดวิดีโอ Night
- FocusTrack ไม่พร้อมใช้งานเมื่อโดรนอยู่บนพื้นดิน
- FocusTrack อาจทำงานไม่ถูกต้องเมื่อโดรนบินใกล้ขีดจำกัดการบินหรือใน GEO Zone
- หากมีการกีดขวางวัตถุและโดรนหาไม่พบ โดรนจะยังคงบินด้วยความเร็วและทิศทางปัจจุบันต่อไปเป็นเวลา 8 วินาทีเพื่อพยายามระบุตัววัตถุอีกครั้ง หากโดรนไม่สามารถระบุตัววัตถุซ้ำได้ภายใน 8 วินาที โดรนจะออกจาก ActiveTrack โดยอัตโนมัติ

MasterShots

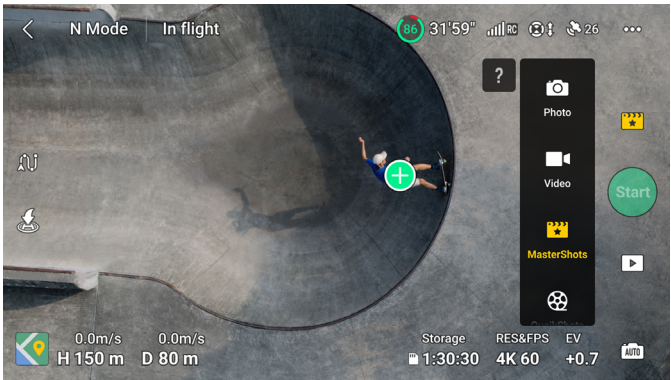
MasterShots ช่วยให้ง่ายต่อการถ่ายภาพในขณะที่ยังคงควบคุมทิศทางต่าง ๆ ตามลำดับเพื่อสร้างวิดีโอภาพยนตร์สั้น ๆ

การใช้งาน MasterShots

- 1. เปิดโดรนและบินอยู่กับที่เหนือพื้นดินอย่างน้อย 2 เมตร (6.6 ฟุต)



- 2. ใน DJI Fly แตะไอคอนโหมดถ่ายภาพ เพื่อเลือก MasterShots แล้วอ่านคำแนะนำ ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณเข้าใจวิธีใช้งาน MasterShots และไม่มีสิ่งกีดขวางในพื้นที่รอบข้าง
- 3. ลาก-เลือกวัตถุของคุณในมุมมองกล้อง และตั้งระยะการบิน เข้าสู่มุมมองแผนที่เพื่อตรวจสอบระยะการบินและเส้นทางการบินโดยประมาณ และตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่มีสิ่งกีดขวางในระยะการบิน เช่น อาคารสูง และ Start (เริ่ม) โดรนจะเริ่มบินและบันทึกโดยอัตโนมัติ โดรนจะบินกลับไปยังตำแหน่งเดิม เมื่อบันทึกเสร็จเรียบร้อยแล้ว



- 4. แตะ  เพื่อใช้งานวิดีโอ

การออกจาก MasterShots

กดปุ่ม Flight Pause (หยุดบินชั่วคราว) หนึ่งครั้ง หรือแตะ  ที่ DJI Fly เพื่อออกจากโหมด MasterShots โดรนจะเบรกและบินอยู่กับที่ไปทันที



- ใช้ MasterShots ในตำแหน่งที่ไม่มีอาคารหรือสิ่งกีดขวางอื่นใด ตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่มีมนุษย์ สัตว์ หรือสิ่งกีดขวางอื่น ๆ ในเส้นทางบิน เมื่อแสงสว่างเพียงพอและสภาพแวดล้อมเหมาะสมสำหรับระบบจับภาพวัตถุ โดรนจะเบรกและบินอยู่กับที่หากตรวจพบสิ่งกีดขวาง
- หมั่นสังเกตวัตถุรอบ ๆ โดรน และใช้รีโมทคอนโทรลเพื่อหลีกเลี่ยงไม่ให้โดรนเข้าไปชนหรือโดนกีดขวาง
- ห้ามใช้ MasterShots ในสถานการณ์ดังต่อไปนี้:
 - a. เมื่อวัตถุถูกกีดขวางในช่วงเวลาหนึ่ง หรือคุณมองไม่เห็นวัตถุ
 - b. เมื่อวัตถุมีสีหรือลวดลายใกล้เคียงกับสภาพแวดล้อม
 - c. เมื่อวัตถุอยู่บนอากาศ
 - d. เมื่อวัตถุกำลังเคลื่อนที่เร็ว
 - e. สภาพแสงที่มืดมาก (<300 ลักซ์) หรือสว่างมาก (>10,000 ลักซ์)
- ห้ามใช้ MasterShots ในบริเวณใกล้กับตัวอาคาร หรือบริเวณที่สัญญาณ GNSS อ่อน ไม่เช่นนั้นเส้นทางการบินอาจจะไม่เสถียร
- โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณปฏิบัติตามกฎหมายและข้อกำหนดด้านความเป็นส่วนตัวของพื้นที่นั้น ๆ เมื่อใช้งาน MasterShots
- เฉพาะเมื่อใช้กล้องมุมกว้างเพื่อถ่ายภาพ MasterShots โดรนจะเลือกเส้นทางบินหนึ่งจากสามเส้นทางโดยอัตโนมัติโดยอิงตามประเภทและระยะทางของวัตถุ (ภาพถ่ายบุคคล ระยะใกล้ หรือวัตถุที่ค้ำคั้น) เมื่อใช้กล้องเทเลซูมระยะกลางเพื่อถ่ายภาพ MasterShot จะมีเส้นทางการบินเพียงเส้นทางเดียว ไม่ว่าจะเป็นวัตถุประเภทใดและระยะทางใด ๆ ก็ตาม

QuickShots

โหมดถ่ายภาพของ QuickShots ได้แก่ Drone, Rocket, Circle, Helix, Boomerang และ Asteroid



Drone (บินเดินหน้าและถอยหลัง): โดรนบินถอยหลังและบินขึ้น โดยที่กล้องยังจับอยู่ที่วัตถุ



Rocket (บินตรงสู่อากาศ): โดรนบินขึ้นโดยที่กล้องหันลงมาจากด้านล่าง



Circle (บินวน): โดรนบินวนรอบวัตถุ



Helix (บินวนเป็นเกลียว): โดรนบินขึ้นและบินวนเป็นเกลียวยรอบวัตถุ



Boomerang (บูมเมอแรง): โดรนบินรอบวัตถุเป็นวงรี โดยบินขึ้นเมื่อไปจากจุดเริ่มต้น และบินร่อนลงมาตอนบินกลับ จุดตั้งต้นของโดรนทำให้เกิดปลายด้านหนึ่งของแกนตามยาวของวงรี ในขณะที่ปลายอีกด้านอยู่ฝั่งตรงข้ามของวัตถุจากจุดเริ่มต้น

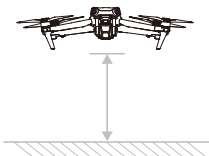


Asteroid (แอสเทอรอยด์): โดรนบินถอยหลังและบินข้างบน ถ่ายภาพหลายภาพ จากนั้นก็บินกลับไปยังจุดตั้งต้น วิธีนี้สร้างขึ้นจะเริ่มต้นโดยเป็นภาพพาโนรามาจากตำแหน่งสูงสุด จากนั้นจึงแสดงมุมมองจากโดรนขณะที่โดรนกำลังลดระดับลงมา

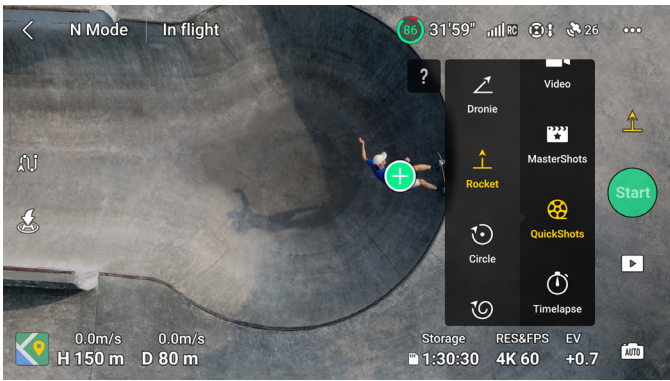
- ⚠️ ตรวจสอบให้แน่ใจว่ามีพื้นที่เพียงพอเมื่อใช้โหมด Boomerang ตรวจสอบให้มียุทธมือน้อย 30 เมตร (99 ฟุต) รอบโดรนและมีพื้นที่เหนือโดรนอย่างน้อย 10 เมตร (33 ฟุต)
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่ามีพื้นที่เพียงพอเมื่อใช้โหมด Asteroid ตรวจสอบให้มียุทธมือน้อย 40 เมตร (131 ฟุต) และพื้นที่ด้านบนเหนือโดรน 50 เมตร (164 ฟุต)
- กล้องจะซูมระยะกลางไม่รองรับโหมด Asteroid ใน QuickShots

การใช้ QuickShots

1. เปิดโดรนและบินอยู่กับที่เหนือพื้นดินอย่างน้อย 2 เมตร (6.6 ฟุต)



2. ใน DJI Fly และโหมดถ่ายภาพ เพื่อเลือก QuickShots แล้วทำตามคำแนะนำ ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณเข้าใจวิธีใช้งาน QuickShots และไม่มีสิ่งกีดขวางในพื้นที่รอบข้าง
3. เลือกโหมดถ่ายภาพ ลาก-เลือกวัตถุในมุมมองกล้อง และ Start (เริ่ม) โดรนจะเริ่มบินและบันทึกโดยอัตโนมัติ โดรนจะบินกลับไปยังตำแหน่งเดิม เมื่อบันทึกเสร็จเรียบร้อยแล้ว



4. และ เพื่อใช้งานวิดีโอ

ออกจากโหมด QuickShots

กดปุ่ม Flight Pause (หยุดบินชั่วคราว) หนึ่งครั้ง หรือแตะ  ที่ DJI Fly เพื่อออกจากโหมด QuickShots โดรนจะเบรกและบินอยู่กับที่ แต่ที่หน้าจออีกครั้งและโดรนจะถ่ายภาพต่อ

หมายเหตุ: หากคุณขยับคันควบคุมโดยไม่ตั้งใจ โดรนจะออกจากโหมด QuickShots และลอยอยู่กับที่



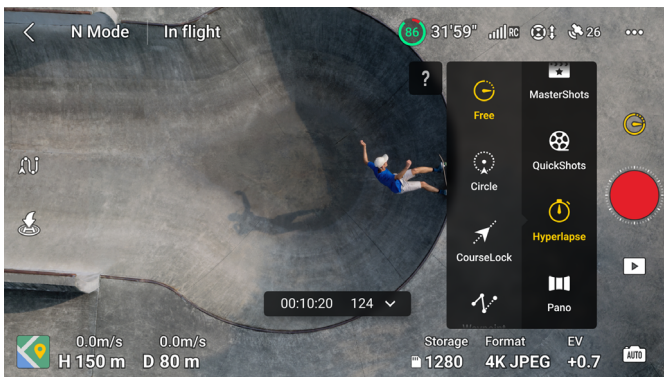
- ใช้ QuickShots ในบริเวณที่ไม่มีอาคารหรือสิ่งกีดขวางอื่นใด ตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่มีคน สัตว์ หรือสิ่งกีดขวางอื่น ๆ ในเส้นทางบิน โดรนจะเบรกและบินอยู่กับที่ ถ้าตรวจพบว่ามีสิ่งกีดขวาง
- หมั่นสังเกตวัตถุรอบ ๆ โดรน และใช้รีโมทคอนโทรลเพื่อหลีกเลี่ยงไม่ให้โดรนเข้าไปชนหรือโดนกีดขวาง
- ห้ามใช้ QuickShots ในสถานการณ์ดังต่อไปนี้:
 - เมื่อวัตถุถูกกีดขวางในช่วงเวลาหนึ่ง หรือคุณมองไม่เห็นวัตถุ
 - เมื่อวัตถุอยู่ไกลจากโดรนเกิน 50 เมตร
 - เมื่อวัตถุมีสีหรือลวดลายใกล้เคียงกับสภาพแวดล้อม
 - เมื่อวัตถุอยู่บนอากาศ
 - เมื่อวัตถุกำลังเคลื่อนที่เร็ว
 - เมื่อสภาพแสงที่มืดมาก (<300 ลักซ์) หรือสว่างมาก (>10,000 ลักซ์)
- ห้ามใช้ QuickShots ในบริเวณใกล้กับตัวอาคาร หรือบริเวณที่สัญญาณ GNSS อ่อน ไม่เช่นนั้นเส้นทางการบินจะไม่เสถียร
- โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณทำตามกฎหมายและข้อกำหนดด้านความเป็นส่วนตัวส่วนตัวในท้องถิ่นเมื่อใช้งาน QuickShots

Hyperlapse (ถ่ายภาพแบบ Timelapse และเคลื่อนไหวกว้างไกลไปด้วย)

โหมดถ่ายภาพ Hyperlapse รวมถึง Free, Circle, Course Lock และ Waypoint



- หลังจากเลือกโหมดการถ่ายภาพ Hyperlapse ให้ไปที่การตั้งค่า > กล้อง > Hyperlapse ใน DJI Fly เพื่อเลือกประเภทภาพถ่ายต้นฉบับ Hyperlapse ที่จะบันทึก หรือเลือกปิดเพื่อไม่บันทึกภาพถ่ายต้นฉบับ Hyperlapse ใด ๆ



Free (อิสระ)

โดรนจะถ่ายภาพอัตโนมัติและถ่ายวิดีโอแบบ Timelapse แม้โดรนจะอยู่บนพื้นดิน โหมด Free ก็ใช้งานได้หลังจากบินขึ้น การควบคุมการเคลื่อนที่ของโดรนและมุมก้มบอลจะใช้รีโมทคอนโทรล

ทำตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อใช้โหมด Free:

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

Circle (บินวน)

เครื่องมือถ่ายภาพโดยอัตโนมัติบนที่บินรอบวัตถุที่เลือกเพื่อสร้างวิดีโอแบบ Timelapse

ทำตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อใช้โหมด Circle:

1. ตั้งระยะเวลา, ความยาวของวิดีโอ, ความเร็วสูงสุด และทิศทาง การบินวน หน้าจอจะแสดงจำนวนภาพที่จะถ่ายและระยะเวลาในการถ่ายภาพ
2. ลาก-เลือกวัตถุในหน้าจอ ใช้คันโยกการหันไปทางซ้าย/ขวาและปุ่มหมุนปรับก้มบอลเพื่อปรับกรอบภาพ
3. แตะปุ่ม ชัตเตอร์/บันทึก เพื่อเริ่ม

Course Lock

Course Lock ทำให้ผู้ใช้ล็อกทิศทางการบินได้ ในขณะเดียวกัน ผู้ใช้สามารถเลือกวัตถุสำหรับให้กล้องซีไปขณะถ่ายภาพ Hyperlapse หรือไม่เลือกวัตถุใด ๆ โดยที่สามารถควบคุมทิศทางของโดรนและก้มบอลได้

ทำตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อใช้ Course Lock:

1. ปรับทิศทางของโดรนตามต้องการ แล้วล็อกทิศทางปัจจุบันเป็นทิศทางการบิน
2. ตั้งระยะเวลา ความยาวของวิดีโอและความเร็วสูงสุด หน้าจอจะแสดงจำนวนภาพที่จะถ่ายและระยะเวลาในการถ่ายภาพ
3. ลาก-เลือกวัตถุ (หากเกี่ยวข้อง) หลังจากเลือกวัตถุแล้ว โดรนจะปรับทิศทางหรือมุมของก้มบอลโดยอัตโนมัติเพื่อให้วัตถุอยู่ตรงกลางในมุมมองกล้อง ซึ่งไม่สามารถปรับเฟรมได้ด้วยตนเองได้ในกรณีนี้
4. แตะปุ่ม ชัตเตอร์/บันทึก เพื่อเริ่ม ขยับคันโยกการเดินหน้า/ถอยหลังและคันโยกการบินไปทางซ้าย/ขวาเพื่อควบคุมความเร็วของการบินแนวอนและเปลี่ยนทิศทางโดรนสั้น ๆ ขยับคันโยกการบินขึ้น/ลงแนวตั้งเพื่อควบคุมความเร็วในการบินแนวตั้ง

Waypoints

โดรนจะถ่ายภาพเป้าหมายในเส้นทางการบินที่มีหลายจุดนำทางโดยอัตโนมัติและสร้างวิดีโอแบบ Timelapse ขึ้นมา โดรนสามารถบินตามลำดับจากจุดนำทางจุดแรกไปยังจุดนำทางสุดท้ายหรือแบบย้อนกลับ

ทำตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อใช้ Waypoints

1. ตั้งค่าจุดนำทางที่ต้องการ บินโดรนไปยังตำแหน่งที่ต้องการและปรับทิศทางของโดรนและมุมของก้มบอล
2. ตั้งระยะเวลา ความยาวของวิดีโอและความเร็วสูงสุด หน้าจอจะแสดงจำนวนภาพที่จะถ่ายและระยะเวลาในการถ่ายภาพ
3. แตะปุ่ม ชัตเตอร์/บันทึก เพื่อเริ่ม

โดรนจะถ่ายวิดีโอแบบ Timelapse โดยอัตโนมัติและจะรับชมได้ในการเล่นวิดีโอย้อนกลับ

- ⚠ เพื่อประสิทธิภาพที่เหมาะสมที่สุด ให้ใช้ Hyperlapse ที่ระดับความสูงมากกว่า 50 เมตรและตั้งค่าความแตกต่างอย่างน้อยสองวินาทีระหว่างเวลาที่ตั้งไว้ในการถ่ายและชัตเตอร์
- แนะนำให้เลือกวัตถุที่ไม่เคลื่อนที่ (เช่น ตึกสูง ภูเขา) ที่อยู่ในระยะปลอดภัยจากโดรน (ไกลกว่า 15 เมตร) อย่าเลือกวัตถุที่อยู่ใกล้กับโดรน ผู้คน หรือรถที่กำลังเคลื่อนที่ ฯลฯ มากเกินไป
- เมื่อแสงสว่างเพียงพอและสภาพแวดล้อมเหมาะสำหรับการทำงานของระบบการมองเห็น โดรนจะเบรกและบินอยู่กับที่หากตรวจพบสิ่งกีดขวางระหว่าง Hyperlapse หากแสงสว่างไม่เพียงพอหรือสภาพแวดล้อมไม่เหมาะสำหรับระบบการมองเห็นในการทำงานในระหว่าง Hyperlapse โดรนจะยังคงถ่ายภาพต่อไปโดยไม่ตรวจสอบสิ่งกีดขวาง บินด้วยความระมัดระวัง
- โดรนจะถ่ายวิดีโอหลังจากที่ถ่ายภาพได้อย่างน้อย 25 ภาพ ซึ่งเป็นจำนวนที่ต้องใช้เพื่อสร้างวิดีโอความยาวหนึ่งวินาที วิดีโอจะถูกสร้างขึ้นตามค่าเริ่มต้นโดยไม่ว่า Hyperlapse จะสิ้นสุดตามปกติหรือไม่ หรือโดรนออกจากโหมดดังกล่าวโดยไม่คาดคิด (เช่น เมื่อมีการกระตุ้นโหมด Low Battery RTH)

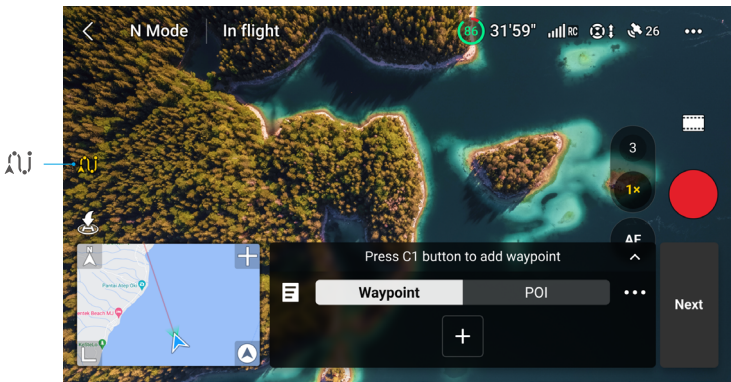
Waypoint Flight (การบินแบบใช้จุดนำทาง)

Waypoint Flight ช่วยให้โดรนสามารถถ่ายภาพในระหว่างการบินตามเส้นทางของเที่ยวบินที่สร้างขึ้นโดยจุดนำทางที่กำหนดไว้ล่วงหน้า Points of Interest (POI) สามารถเชื่อมโยงกับจุดนำทางต่าง ๆ ได้ โดรนจะมุ่งหน้าไปยัง POI ในระหว่างการบิน คุณสามารถบันทึกและทำซ้ำเส้นทางของการบินแบบใช้จุดนำทางได้

การใช้ Waypoint Flight

1. เปิดใช้งาน Waypoint Flight

แตะที่  ตรงด้านซ้ายของมุมมองกล้องใน DJI Fly เพื่อเปิดใช้งาน Waypoint Flight

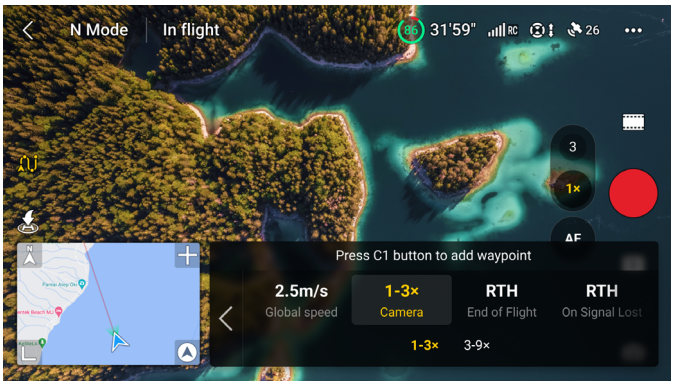


2. วางแผน Waypoint Flights

และ...บนแผนการทำงาน เพื่อตั้งค่าพารามิเตอร์สำหรับเส้นทางการบิน เช่น Global Speed, กล้อง, ลักษณะการทำงานของ End of Flight, On Signal Lost และ Start Point การตั้งค่านี้จะเป็นการตั้งค่าให้กับจุดนำทางทั้งหมด

Global Speed (ความเร็วตลอดการบิน)	ค่าเริ่มต้นความเร็วของการบินตลอดเส้นทางการบิน ลากแถบความเร็วเพื่อตั้งค่าความเร็วโดยรวม
กล้อง	เลือกกล้องที่จะทำการถ่ายภาพตามที่ตั้งไว้ล่วงหน้าในตลอดเส้นทางการบิน: 1-3x (กล้องมุมกว้าง) หรือ 3-9x (กล้องเทเลซูมระยะกลาง)
End of Flight (สิ้นสุดเที่ยวบิน)	พฤติกรรมของโดรนหลังจากภารกิจการบินสิ้นสุดลง สามารถตั้งค่าเป็น Hover, RTH, Land หรือ Back to Start ได้
On Signal Lost (สัญญาณขาดหาย)	พฤติกรรมของโดรนเมื่อสัญญาณรีโมทคอนโทรลหายไปในช่วงที่ทำการบิน สามารถตั้งค่าเป็น RTH, Hover, Land หรือ Continue
Start Point (จุดเริ่มต้น)	หลังจากเลือกจุดนำทางเริ่มต้นแล้ว เส้นทางการบินจะเริ่มจากจุดนำทางนี้ไปยังจุดนำทางถัดไป

-  • ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้เลือกกล้องก่อนปิกหมุดจุดนำทาง หากเลือก 1-3x (กล้องมุมกว้าง) ช่วงอัตราการซูมแบบกำหนดเองสำหรับจุดนำทางบนเส้นทางนี้คือ 1-3x หากเลือก 3-9x (กล้องเทเลซูมระยะกลาง) ช่วงอัตราการซูมแบบกำหนดเองสำหรับจุดนำทางบนเส้นทางนี้คือ 3-9x
- เมื่อใช้ Waypoint Flight ในสหภาพยุโรป จะไม่สามารถตั้งค่าพฤติกรรมของโดรนเมื่อสัญญาณรีโมทคอนโทรลสูญหายให้เป็น Continue (ดำเนินการต่อ) ได้



3. การตั้งค่าจุดนำทาง

- a. ปิกหมุดจุดนำทาง
- สามารถปิกหมุดจุดนำทางต่าง ๆ ผ่านแผนที่ก่อนที่จะบินขึ้น สามารถปิกหมุดจุดนำทางผ่านรีโมทคอนโทรล แผนการทำงาน และแผนที่หลังจากบินขึ้นในกรณีนี้ ต้องมี GNSS

- การใช้งานรีโมทคอนโทรล: กดปุ่ม Fn (RC-N2) หรือปุ่ม C1 (DJI RC 2) หนึ่งครั้งเพื่อปิดกั้นจุดนำทาง
- การใช้แผงการทำงาน: แตะ  บนแผงการทำงานเพื่อปิดกั้นจุดนำทาง
- การใช้แผนที่: เข้าสู่มุมมองแผนที่และแตะที่แผนที่ เพื่อปิดกั้นจุดนำทาง

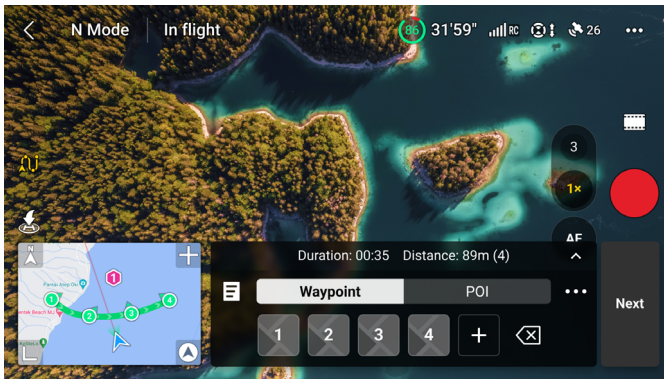
กดจุดนำทางค้างไว้เพื่อย้ายตำแหน่งจุดนำทางในแผนที่



- เมื่อตั้งค่าจุดนำทาง ขอแนะนำให้บินไปยังตำแหน่งนั้น ๆ เพื่อให้ได้ผลลัพธ์การถ่ายภาพที่แม่นยำและราบรื่นยิ่งขึ้น
- จะมีการบันทึกตำแหน่ง GNSS ในแบนนอนของโดรน, ระดับความสูงจากจุดบินขึ้น, ทิศทางที่โดรนมุ่งหน้าบินไป, การก้มเงยของกิมบอล และอัตราการหมุนของกล้อง หากมีการปิดกั้นจุดนำทางผ่านรีโมทคอนโทรลหรือแผงการทำงาน
- หากผู้ใช้จำเป็นต้องเพิ่มจุดนำทางในระหว่างการบิน โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ใช้กล้องที่เลือกในพารามิเตอร์เส้นทางเที่ยวบิน เมื่อผู้ใช้เปลี่ยนไปใช้กล้องตัวอื่นในมุมมองกล้องในขณะที่เพิ่มจุดนำทางระหว่างเที่ยวบิน โดรนจะไม่สามารถบันทึกอัตราการหมุนของจุดนำทางที่สร้างด้วยกล้องตัวอื่นได้ และการตั้งค่าการหมุนของจุดนำทางเหล่านี้จะเรียกคืนกลับไปเป็นแบบแมนวล
- เชื่อมต่อรีโมทคอนโทรลเข้ากับอินเทอร์เน็ทและดาวนำโหลดแผนที่ก่อนใช้แผนที่เพื่อปิดกั้นจุดนำทาง เมื่อปิดกั้นจุดนำทางผ่านแผนที่ จะสามารถบันทึกได้เพียง GNSS ในแบนนอนของโดรน และระดับความสูงเริ่มต้นของจุดนำทางในแผนที่จะตั้งไว้ที่ 50 ม.

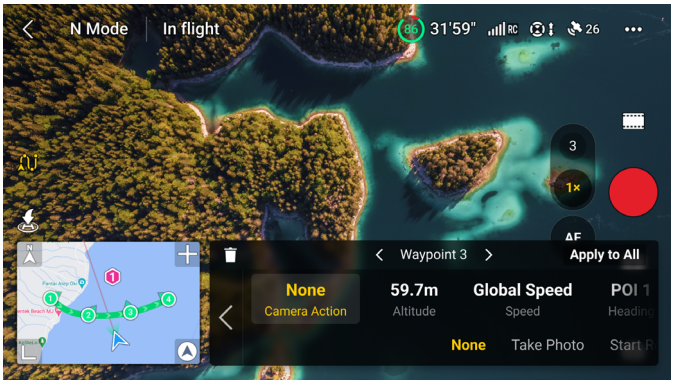


- เส้นทางบินจะโด้งระหว่างจุดนำทางต่าง ๆ ดังนั้นระดับความสูงของโดรนระหว่างจุดนำทางต่าง ๆ อาจต่ำกว่าระดับความสูงของจุดต่าง ๆ ในระหว่างเที่ยวบิน ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้เสียบindingสายด้านล่างเมื่อกำหนดจุดนำทาง



b. การตั้งค่า

และหมายเลขจุดนำทางสำหรับการตั้งค่า อธิบายพารามิเตอร์ของจุดนำทางดังต่อไปนี้:



การทำงานของกล้อง	การทำงานของกล้องตรงจุดนำทาง สามารถเลือก None (ไม่ต้องทำอะไร), Take Photo (ถ่ายภาพ) และ Start or Stop Recording (เริ่มหรือหยุดบันทึกวิดีโอ)
ระดับความสูง	ระดับความสูงตรงจุดนำทางจากจุดบินขึ้น ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้บินขึ้นถึงความสูงที่ต้องการก่อนจะกดปุ่มขึ้น เพื่อไม่ให้ความสูงที่แม่นยำมากขึ้นเมื่อทำการบิน Waypoint Flight ขึ้น
ความเร็ว	ความเร็วในการบินจากจุดนำทางปัจจุบันไปยังจุดนำทางถัดไป - Global Speed (ความเร็วตลอดการบิน): โดรนจะบินด้วยความเร็วตลอดการบินที่ได้รับจากจุดนำทางปัจจุบันไปยังจุดนำทางถัดไป - กำหนดเอง: โดรนจะเร่งหรือชะลอตัวอย่างนุ่มนวลจากจุดนำทางปัจจุบันไปยังจุดนำทางถัดไป จนถึงความเร็วที่กำหนดไว้เองในระหว่างกระบวนการนี้
ทิศทางที่โดรนมุ่งหน้าบินไป	ทิศทางที่โดรนมุ่งหน้าบินไปตรงจุดนำทาง - Follow Course (ตามเส้นทาง): ทิศทางที่โดรนมุ่งหน้าบินไปเหมือนกับเส้นทางการบินตามเส้นแนวอน - POI ⁽¹⁾: และหมายเลขของ POI เพื่อใช้ให้โดรนมุ่งหน้าบินไปยัง POI ที่เฉพาะเจาะจง - Manual (แมนวล): ผู้ใช้สามารถปรับทิศทางที่โดรนมุ่งหน้าบินไปได้ในระหว่างการบินแบบ Waypoint Flight - Custom (กำหนดเอง): ลากแถบเพื่อปรับทิศทางที่โดรนมุ่งหน้าบินไป คุณสามารถกดตัวอย่างทิศทางที่โดรนมุ่งหน้าบินไปได้ในมุมมองแผนที่
Gimbal Tilt (การเอียงของกิมบอล)	การเอียงของกิมบอลที่จุดนำทาง - POI ⁽¹⁾: และหมายเลขของ POI เพื่อชี้กล้องไปยัง POI ที่เฉพาะเจาะจง - คู่มือ: การก้มเอียงของกิมบอลระหว่างจุดนำทางก่อนหน้าและจุดนำทางปัจจุบันสามารถปรับได้โดยผู้ใช้ในระหว่าง Waypoint Flight - Custom (กำหนดเอง): ลากแถบเพื่อปรับการเอียงของกิมบอล
ซูม	การซูมของกล้องตรงจุดนำทาง - ซูมดิจิทัล (1-3x / 3-9x): ลากแถบเพื่อปรับอัตราซูม - คู่มือ: ผู้ใช้สามารถปรับอัตราซูมระหว่างจุดนำทางก่อนหน้าและจุดนำทางปัจจุบันได้ในระหว่าง Waypoint Flight - อัตโนมัติ ⁽²⁾: โดรนจะปรับอัตราซูมจากจุดนำทางก่อนหน้าไปยังจุดนำทางถัดไปอย่างนุ่มนวล
Hovering Time (เวลาในการบินอยู่กับที่)	ระยะเวลาที่โดรนบินอยู่กับที่ ณ จุดนำทางปัจจุบัน

- [1] ก่อนเลือก POI สำหรับทิศทางที่โดรนมุ่งหน้าบินไปหรือการกั้นเงยของกิมบอล ตรวจสอบให้แน่ใจว่าในเส้นทางการบินนั้น POI อยู่ หาก POI ถูกเชื่อมเข้ากับจุดนำทาง ทิศทางที่โดรนมุ่งหน้าบินไปและการเอียงของกิมบอลจะถูกรีเซ็ตไปยัง POI
- [2] ไม่สามารถตั้งค่าการซูมที่จุดเริ่มต้นและจุดสิ้นสุดเป็นอัตโนมัติได้

จะสามารถใช้การตั้งค่าทั้งหมด (ยกเว้นการทำงานของกล้อง) กับจุดนำทางทุกจุดหลังจากเลือก Apply to All (นำไปใช้กับทั้งหมด) และ  เพื่อลบจุดนำทางที่เลือกในปัจจุบัน

4. การตั้งค่า POI

และ POI ในแผนการทำงานเพื่อสลับไปกับการตั้งค่า POI ใช้วิธีการเดียวกันเพื่อปิดกั้น POI ตามแบบที่ใช้กับจุดนำทาง

และหมายเลข POI เพื่อตั้งค่าระดับความสูงของ POI และเชื่อม POI เข้ากับจุดนำทาง

สามารถเชื่อมจุดนำทางหลายจุดเข้ากับ POI เดียวกันได้ และกล้องจะชี้ไปที่ POI ระหว่างที่ทำการบินแบบ Waypoint Flight

5. ทำการบินแบบ Waypoint Flights

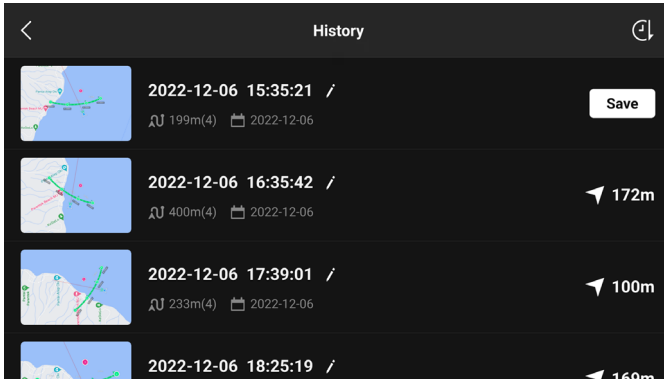
-  • ตรวจสอบการตั้งค่าของการดำเนินการหลบหลีกสิ่งกีดขวางในหน้า Settings > Safety ของ DJI Fly ก่อนทำการบินแบบ Waypoint Flight เมื่อตั้งค่าเป็น Bypass หรือ Brake โดรนจะเบรกและบินอยู่กับที่หากตรวจพบสิ่งกีดขวางระหว่างที่ทำการบินแบบ Waypoint Flight โดรนไม่สามารถรับรู้ถึงสิ่งกีดขวาง หากปิดใช้งานการดำเนินการหลบหลีกสิ่งกีดขวาง บินด้วยความระมัดระวัง
- สังเกตสภาพแวดล้อมและตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่มีสิ่งกีดขวางในเส้นทางก่อนที่จะทำการบินแบบ Waypoint Flight
- รักษาแนวสายตา (VLOS) ให้ มองเห็นโดรนตลอดเวลา เตรียมกดปุ่มหยุดบินชั่วคราวเสมอในกรณีที่มีสถานการณ์ฉุกเฉินเกิดขึ้น

-  • และ GO (ไป) โดรนจะเปลี่ยนเป็นกล้องที่เลือกในหน้าการตั้งค่าพารามิเตอร์เส้นทางการบินโดยอัตโนมัติห้ามสลับไปใช้กล้องตัวอื่นด้วยตนเอง
- เมื่อสัญญาณรีโมทคอนโทรลหายไปในช่วงที่ทำการบิน โดรนจะดำเนินการตามที่กำหนดไว้ใน On Signal Lost
- เมื่อทำการบินแบบ Waypoint Flight เสร็จสิ้นแล้ว โดรนจะดำเนินการตามที่กำหนดไว้ใน End of Flight

- a. และ Next (ถัดไป) หรือ ... บนแผนการทำงานเพื่อเข้าสู่หน้าการตั้งค่าพารามิเตอร์เส้นทางการบิน และตรวจสอบอีกครั้ง ผู้ใช้สามารถเปลี่ยนแปลงจุดเริ่มต้นได้หากจำเป็น และ GO (ไป) เพื่ออัปเดตภารกิจการบินโดยใช้จุดนำทาง และ  เพื่อยกเลิกกระบวนการการอัปเดตและกลับไปหน้าการตั้งค่าพารามิเตอร์การบิน
- b. ภารกิจการบินโดยใช้จุดนำทางจะดำเนินการหลังจากอัปเดตแล้วระยะเวลาการบิน จุดนำทางและระยะทางจะแสดงในมุมมองกล้อง ใช้ก้านบังคับกับเงยเปลี่ยนความเร็วของการบินระหว่างที่ทำการบิน บน Waypoint Flight
- c. และ  เพื่อหยุดทำการบินแบบ Waypoint Flightชั่วคราวหลังจากที่ภารกิจเริ่มขึ้น และ  เพื่อทำการบินแบบ Waypoint Flight ต่อ และ  เพื่อหยุดทำการบินแบบ Waypoint Flight และกลับไปสถานะการแก้ไขการบินตามจุดนำทาง

6. ไทลาร์

เมื่อวางแผนการบินแบบ Waypoint Flight ภารกิจจะถูกสร้างขึ้นโดยอัตโนมัติและถูกบันทึกทุกนาที่ และ  ด้านซ้ายเพื่อเข้าสู่ไลบรารีและบันทึกภารกิจด้วยตนเอง



- ในไลบรารีเส้นทางการบิน ผู้ใช้สามารถตรวจสอบดูภารกิจที่บันทึกไว้ และแตะเพื่อเปิดหรือแก้ไขภารกิจ
 - แตะ เพื่อแก้ไขชื่อของภารกิจ
 - เลื่อนไปทางซ้ายเพื่อลบภารกิจ
 - แตะไอคอนที่มุมขวามือเพื่อเปลี่ยนลำดับภารกิจที่แสดง
- : จะจัดเรียงภารกิจตามวันที่บันทึก
- : จะจัดเรียงภารกิจตามระยะห่างระหว่างตำแหน่งปัจจุบันของรีโมทคอนโทรลและจุดนำทางเริ่มต้นจากกระยะไกลที่สุดไปยังใกล้ที่สุด

7. ออกจาก Waypoint Flight

แตะ เพื่อออกจาก Waypoint Flight แตะ Save and Exit (บันทึกและออก) เพื่อบันทึกภารกิจลงในไลบรารีและออก

ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ

ฟังก์ชันระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติช่วยให้โดรนสามารถล็อกอินพุตของคันบังคับในปัจจุบันของรีโมทคอนโทรลเป็นอัตราส่วนต่าง ๆ เพื่ออำนวยความสะดวกกับอินพุตของคันบังคับปัจจุบันได้โดยอัตโนมัติ เทียบกับระยะไกลจะกลายเป็นเรื่องง่ายมากขึ้นเมื่อไม่จำเป็นต้องขยับคันควบคุมอย่างต่อเนื่อง และยังสามารถป้องกันการสั่นไหวของภาพซึ่งมักเกิดขึ้นระหว่างการบินด้วยตนเองได้ การเคลื่อนไหวของกล้องที่มากขึ้น เช่น สามารถทำการหมุนวนขึ้นได้โดยการเพิ่มการขยับของคันบังคับ

การใช้ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ

1. ตั้งค่าปุ่มระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ

ไปที่ DJI Fly เลือก System Settings > Control > จากนั้นตั้งค่าปุ่มแบบกำหนดเองของรีโมทคอนโทรลเป็น Cruise Control

2. เข้าสู่ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ

- กดปุ่ม Cruise Control (ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ) ขณะดันคันบังคับ จากนั้นโดรนจะบินด้วยความเร็วปัจจุบันตามการขยับของคันบังคับโดยอัตโนมัติ เมื่อตั้งค่าความเร็วของระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติแล้วสามารถปล่อยคันควบคุมได้
- ก่อนที่คันบังคับจะกลับไปจุดศูนย์กลาง ให้กดปุ่ม Cruise Control (ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ) อีกครั้งเพื่อรีเซ็ตความเร็วของการบินตามการขยับคันบังคับปัจจุบัน
- ดันคันบังคับหลังจากที่กลับสู่จุดศูนย์กลางแล้ว โดรนจะบินด้วยความเร็วที่ปรับใหม่โดยอิงจากความเร็วก่อนหน้านี้ ในกรณีนี้ ให้กดปุ่ม Cruise Control (ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ) อีกครั้ง และโดรนจะบินด้วยความเร็วที่ปรับใหม่โดยอัตโนมัติ

3. ออกจากระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ

กดปุ่ม Cruise Control (ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ) โดยไม่ต้องขยับคันบังคับ, กดปุ่ม Flight Pause (หยุดบินชั่วคราว) บนรีโมทคอนโทรล หรือแตะ  ในหน้าจอเพื่อออกจากระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ โดรนจะเบรกและบินอยู่กับที่

-  ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติจะพร้อมใช้งานเมื่อผู้ใช้ควบคุมโดรนด้วยตนเองในโหมด Normal, Cine และ Sport ระบบควบคุมความเร็วคงที่ยังสามารถใช้งานได้เมื่อใช้ APAS, Free Hyperlapse และ Spotlight
- ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติจะไม่สามารถเริ่มขึ้นได้หากไม่มีอินพุตของคันบังคับ
- โดรนจะไม่สามารถเข้าสู่หรือออกจากระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติในสถานการณ์ต่อไปนี้:
 - เมื่ออยู่ใกล้ระดับความสูงสูงสุดหรือระยะทางสูงสุด
 - เมื่อโดรนตัดการเชื่อมต่อจากรีโมทคอนโทรลหรือ DJI Fly
 - เมื่อโดรนตรวจพบสิ่งกีดขวางจะเบรกและบินอยู่กับที่ที่ไม่ไปไหน
 - ในระหว่าง RTH หรือการลงจอดโดยอัตโนมัติ
- โดรนจะออกจากระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติโดยอัตโนมัติเมื่อเปลี่ยนโหมดการบิน
- การตรวจพบสิ่งกีดขวางในระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติจะเป็นไปตามโหมดการบินปัจจุบัน บินด้วยความระมัดระวัง

โดรน

DJI Air 3 มีระบบควบคุมการบิน
ระบบส่งสัญญาณวิดีโอ ระบบการมองเห็น
ระบบเซนเซอร์อินฟราเรดสามมิติ
ระบบขับเคลื่อน และแบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะ

โดรน

DJI Air 3 ประกอบไปด้วยระบบควบคุมการบิน ระบบส่งสัญญาณวิดีโอ ระบบการมองเห็น ระบบขับเคลื่อน และแบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะ

โหมดการบิน

DJI Air 3 มีโหมดการบินสามรูปแบบ รวมถึงโหมดการบินแบบที่สี่ ซึ่งโดรนจะมีการเปลี่ยนไปตามสถานการณ์ โหมดการบินสามารถเปลี่ยนได้ โดยใช้สวิตช์โหมดการบินที่อยู่บนรีโมทคอนโทรล

โหมด Normal

โดรนจะใช้ GNSS, ระบบจับภาพวัตถุรอบทิศทาง, ระบบการมองเห็นด้านล่าง และระบบเซ็นเซอร์อินฟราเรดสามมิติเพื่อระบุตำแหน่งที่อยู่และรักษาระดับ เมื่อสัญญาณ GNSS แรง โดรนจะใช้ GNSS เพื่อระบุตำแหน่งตนเองและรักษาระดับ เมื่อสัญญาณ GNSS อ่อน แต่สภาพแสงและสภาพแวดล้อมอื่น ๆ เพียงพอ โดรนจะใช้ระบบการมองเห็นเพื่อการจดตำแหน่ง เมื่อเปิดใช้งานระบบการมองเห็นและสภาพแสงและสภาพแวดล้อมอื่น ๆ เพียงพอ นु้มดินหน้า/ถอยหลัง (Pitch) สูงสุดจะเป็น 30° และความเร็วสูงสุดในการบินจะเป็น 12 เมตร/วินาที

โหมด Sport

ในโหมด Sport โดรนจะใช้ GNSS และระบบเซ็นเซอร์ด้านล่าง เพื่อระบุตำแหน่งและการตอบสนองของโดรน จะมีการปรับเพื่อความคล่องตัวและทำความเร็วเพื่อให้ตอบสนองกับการบังคับของคันโยกได้มากยิ่งขึ้น ความเร็วสูงสุดในการบินอยู่ที่ 21 เมตร/วินาที โปรดทราบว่าเซ็นเซอร์ตรวจจับสิ่งกีดขวางจะไม่ทำงานในโหมด Sport

โหมด Cine

โหมด Cine จะอิงตามโหมด Normal และความเร็วในการบินจะจำกัด เพื่อให้โดรนทรงตัวได้นิ่งมากขึ้นระหว่างที่ถ่ายทำ

โดรนจะมีการเปลี่ยนเป็นโหมด Attitude (ATTI) (โหมดบินในตัวเองกรณีที่สัญญาณ GNSS ต่ำ) โดยอัตโนมัติ เมื่อระบบการมองเห็นใช้งานไม่ได้หรือมีการปิดใช้งาน และเมื่อสัญญาณ GNSS อ่อน หรือเริ่มเกิดลบรบกวน ในโหมด ATTI โดรนจะถูกรบกวนจากสภาวะแวดล้อมได้ง่ายขึ้น ปัจจัยของสภาวะแวดล้อม เช่น ลม จะส่งผลให้เกิดการเปลี่ยนทิศทางแบบวุ่นวาย ซึ่งอาจส่งผลให้เกิดอันตรายได้ โดยเฉพาะเมื่อบินในพื้นที่จำกัด โดรนจะไม่สามารถบินอยู่กับที่หรือเบรกโดยอัตโนมัติได้ ดังนั้นนักบินควรลงจอดโดรนโดยเร็วที่สุดเพื่อหลีกเลี่ยงอุบัติเหตุ



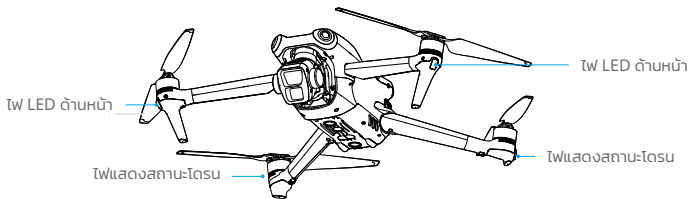
• โหมดการบินจะใช้งานได้ดีเฉพาะกับการบินแบบแมนวลและระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติเท่านั้น



- ระบบการมองเห็นจะใช้งานไม่ได้ใน Sport mode นั้นหมายถึงโดรนไม่สามารถตรวจจับสิ่งกีดขวางในเส้นทางได้โดยอัตโนมัติ ผู้ใช้ต้องขึ้นตัวอยู่เสมอต่อสภาพแวดล้อมโดยรอบและควบคุมโดรนเพื่อหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวาง
- อัตราความเร็วสูงสุดและระยะห่างในการเบรกของโดรนจะเพิ่มขึ้นอย่างมากใน Sport mode ต้องมีระยะห่างในการเบรกต่ำสุด 30 เมตรในสภาพแวดล้อมที่ไม่มีลม
- ระยะห่างในการเบรกขึ้นต่ำ 10 เมตรเป็นสิ่งจำเป็นในสภาวะที่ไม่มีลมในขณะที่โดรนบินขึ้นและลงในโหมด Sport หรือโหมด Normal
- การตอบสนองของโดรนจะเพิ่มขึ้นอย่างมากในโหมด Sport ซึ่งหมายถึงเพียงคุณขยับคันโยกควบคุมเล็กน้อยบนรีโมทคอนโทรลก็จะทำให้โดรนเคลื่อนที่ไปได้ไกลมาก ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณมีพื้นที่เพียงพอในการบิน
- ความเร็วสูงสุดในการบินอยู่ที่ 19 เมตร/วินาทีในสภาพพายุไร

ไฟแสดงสถานะโดรน

DJI Air 3 มีไฟ LED ด้านหน้าและไฟบอกสถานะโดรน



เมื่อโดรนเปิดทำงานแต่มอเตอร์ไม่ทำงาน ไฟ LED ด้านหน้าจะสว่างเป็นสีเขียว

เมื่อโดรนเปิดทำงานแต่มอเตอร์ไม่ทำงาน ไฟแสดงสถานะโดรนจะแสดงสถานะปัจจุบันของระบบควบคุมการบิน โปรดดูที่ตารางด้านล่างเพื่อทราบข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับไฟแสดงสถานะโดรน

คำอธิบายไฟแสดงสถานะโดรน

สภาวะปกติ		
	ไฟกะพริบเป็นสีแดง เหลือง และเขียวสลับกัน	เปิดเครื่องและทดสอบการวิเคราะห์หัดตนเองของโดรน
	กะพริบเป็นสีเขียวช้า ๆ	เปิดใช้งาน GNSS
	กะพริบเป็นสีเขียวสองครั้งช้า ๆ	เปิดใช้งานระบบการมองเห็น
สภาวะส่งสัญญาณเตือน		
	กะพริบเป็นสีเหลืองเร็ว ๆ	สัญญาณจากระบบคอนโทรลขาดหาย
	กะพริบเป็นสีแดงช้า ๆ	การบินขึ้นถูกปิดใช้งาน เช่น แบตเตอรี่อ่อน*
	กะพริบเป็นสีแดงเร็ว ๆ	แบตเตอรี่ใกล้หมด
	สีแดงค้าง	มีความผิดปกติร้ายแรง
	กะพริบสีแดงและสีเหลืองสลับกัน	ต้องมีการปรับเทียบเข็มทิศใหม่

* หากโดรนไม่สามารถบินขึ้นได้ในขณะที่ไฟแสดงสถานะกะพริบเป็นสีแดงอย่างช้า ๆ โปรดดูข้อความเตือนใน DJI Fly

หลังจากมอเตอร์เริ่มทำงาน ไฟ LED ด้านหน้าจะกะพริบเป็นสีเขียว และไฟแสดงสถานะโดรนจะกะพริบเป็นสีแดงและสีเขียวสลับกัน ไฟสีเขียวบ่งบอกว่าโดรนเป็นอากาศยานไร้คนขับ (UAV) และไฟสีเขียวและไฟสีแดงจะระบุส่วนหัวและตำแหน่งของโดรน

- 
- เพื่อให้ได้ภาพวิดีโอที่ดีที่สุด ไฟ LED ด้านหน้าจะปิดโดยอัตโนมัติเมื่อถ่ายภาพ หากไฟ LED ด้านหน้าถูกตั้งเป็นอัตโนมัติใน DJI Fly ข้อจำกัดเกี่ยวกับสภาพแสงอาจแตกต่างกันไปในแต่ละภูมิภาค โปรดปฏิบัติตามกฎหมายและระเบียบข้อบังคับในท้องถิ่น

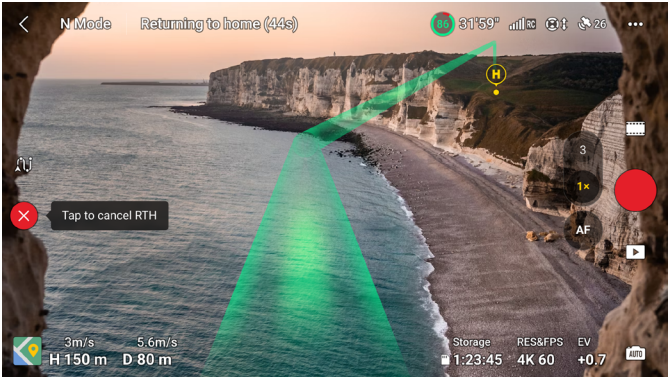
Return to Home (กลับจุดขึ้นบิน)

ฟังก์ชัน Return to Home (RTH) คือการนำโดรนกลับมายังจุดขึ้นบินที่บันทึกไว้ล่าสุด สามารถเปิดใช้งานฟังก์ชัน RTH ได้สามวิธี: ผู้ใช้เปิดใช้งานฟังก์ชัน RTH บ่อย ๆ, โดรนมีแบตเตอรี่เหลือน้อย หรือสัญญาณควบคุมระหว่างรีโมทคอนโทรลและโดรนขาดหายไป หากโดรนบันทึกจุดขึ้นบินได้สำเร็จ และระบบกำหนดตำแหน่งทำงานได้ตามปกติ เมื่อฟังก์ชัน RTH ทำงาน โดรนจะบินกลับและลงจอดที่จุดขึ้นบินโดยอัตโนมัติ

	GNSS	รายละเอียด
จุดขึ้นบิน		จุดแรกที่โดรนได้รับสัญญาณ GNSS ที่แรงหรือแรงปานกลาง (บ่งชี้ด้วยไอคอนสีขาวยาว) จะบันทึกเป็นจุดขึ้นบินเริ่มต้น สามารถอัปเดตจุดขึ้นบินก่อนขึ้นบินตามใดที่โดรนได้รับสัญญาณ GNSS ยื่นที่แรงหรือแรงปานกลาง หากสัญญาณอ่อน จะไม่สามารถอัปเดตจุดขึ้นบินได้ หลังจากที่ได้บันทึกจุดขึ้นบินแล้ว DJI Fly จะส่งเสียงแจ้งเตือน หากจำเป็นต้องอัปเดตจุดขึ้นบินในระหว่างการบิน (เช่น หากผู้ใช้เปลี่ยนตำแหน่ง) สามารถอัปเดตจุดขึ้นบินได้ด้วยตนเองในหน้า Settings > Safety ใน DJI Fly

ระหว่าง RTH โดรนจะปรับการก้มเงยของกิมบอลโดยอัตโนมัติเพื่อชี้กล้องไปยังเส้นทาง RTH ตามค่าเริ่มต้น หากสัญญาณการถ่ายโอนภาพวิดีโอเป็นปกติ, จุดขึ้นบิน AR, เส้นทาง AR RTH และการติดตาม AR ของโดรนจะแสดงในมุมมองกล้องตามค่าเริ่มต้น สิ่งนี้จะช่วยปรับปรุงประสบการณ์การบินด้วยการช่วยให้ผู้ใช้ดูเส้นทาง RTH และจุดขึ้นบิน และหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวางบนเส้นทาง สามารถเปลี่ยนการแสดงผลได้ใน System Settings (การตั้งค่าระบบ) > Safety (ความปลอดภัย) > AR Settings (การตั้งค่า AR)

- 
- ใช้เส้นทาง AR RTH เพื่อการอ้างอิงเท่านั้น และอาจออกนอกเส้นทางไปจากเส้นทางการบินจริงในสถานการณ์ที่แตกต่างกัน ใ้ใช้กับภาพสดบนหน้าจอเสมอระหว่าง RTH ขึ้นด้วยความระมัดระวัง
 - ในระหว่าง RTH ให้ใช้นุ่มหมุนปรับกิมบอลเพื่อปรับการวางแนวของกล้อง หรือกดปุ่มที่ปรับแต่งได้บนรีโมทคอนโทรล เพื่อปรับตำแหน่งให้กล้องอยู่จุดศูนย์กลาง จะหยุดโดรนไม่ให้ปรับการก้มเงยของกิมบอลโดยอัตโนมัติ ซึ่งอาจทำให้ไม่สามารถดูเส้นทาง AR RTH ได้
 - เมื่อไปถึงจุดขึ้นบิน โดรนจะปรับการก้มเงยของกิมบอลในแนวตั้งลงโดยอัตโนมัติ



RTH ขึ้นสูง

เมื่อเปิดใช้งาน RTH ขึ้นสูง โดรนจะวางแผนเส้นทาง RTH ที่ดีที่สุดโดยอัตโนมัติ ซึ่งจะแสดงใน DJI Fly และจะปรับตามสภาวะแวดล้อม

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

วิธีการเปิดใช้งาน

• ผู้ใช้เปิดใช้งาน RTH บ่อย ๆ

เปิดใช้งาน RTH ขึ้นสูง ได้ทั้งการแตะที่  ใน DJI Fly หรือการกดค้างที่ปุ่ม RTH บนรีโมทคอนโทรลจนกว่าจะมีเสียงดังบี๊ป

• หากระดับแบตเตอรี่โดรนต่ำ

เมื่อระดับแบตเตอรี่อัจฉริยะของโดรนต่ำเกินไปและไม่มีพลังงานเพียงพอที่จะบินกลับจุดขึ้นบินให้โดรนลงจอดโดยเร็วที่สุด

เพื่อหลีกเลี่ยงอันตรายที่ไม่จำเป็นเนื่องจากแบตเตอรี่ไม่เพียงพอ โดรนจะคำนวณโดยอัตโนมัติว่าแบตเตอรี่มีพลังงานเพียงพอที่จะบินกลับจุดขึ้นบินจากตำแหน่ง สภาวะแวดล้อม และความเร็วในการบินปัจจุบันหรือไม่ การแจ้งเตือนจะปรากฏขึ้นใน DJI Fly เมื่อระดับแบตเตอรี่ต่ำและเพียงพอสำหรับการบิน RTH เท่านั้น โดรนจะบินไปยังจุดขึ้นบินโดยอัตโนมัติ หากไม่มีการเลือกการดำเนินการใดหลังจากนับถอยหลัง

ผู้ใช้โดรนสามารถยกเลิก RTH ได้โดยการกดปุ่ม RTH หรือปุ่มหยุดบินชั่วคราวบนรีโมทคอนโทรล ถ้ามีการยกเลิก RTH หลังจากที่มีการแจ้งเตือน แบตเตอรี่อัจฉริยะอาจมีพลังงานไม่เพียงพอให้โดรนลงจอดอย่างปลอดภัย ซึ่งอาจส่งผลให้โดรนตกหรือสูญหายได้

โดรนจะลงจอดโดยอัตโนมัติ หากระดับแบตเตอรี่ปัจจุบันยังให้พลังงานกับโดรนนานพอในการลดระดับลงจาก ความสูงปัจจุบัน การลงจอดอัตโนมัติไม่สามารถยกเลิกได้ แต่จะใช้รีโมทคอนโทรลเพื่อควบคุมการเคลื่อนตาม แนวราบและความเร็วในการบินลงของโดรนระหว่างการลงจอดได้ หากมีกำลังเพียงพอ สามารถใช้คันโยกการขึ้น/ลงแนวตั้ง (Throttle) เพื่อให้โดรนบินขึ้นที่ความเร็ว 1 เมตร/วินาที

ระหว่างการลงจอดอัตโนมัติ ให้เคลื่อนโดรนไปตามแนวราบเพื่อหาสถานที่ที่เหมาะสมในการลงจอดโดยเร็วที่สุด โดรนจะตกลงมาหากผู้ใช้อีกคงกดคันโยกการขึ้น/ลงแนวตั้งขึ้นจนกระทั่งกำลังหมด

• หากสัญญาณรีโมทคอนโทรลหาย

สามารถตั้งการดำเนินการของโดรนเมื่อสัญญาณรีโมทคอนโทรลสูญหายให้เป็น RTH, ลงจอด หรือบินอยู่กับที่ได้ใน Setting (การตั้งค่า) > Safety (ความปลอดภัย) > Advanced Safety Settings (การตั้งค่าความปลอดภัยขั้นสูง) ใน DJI Fly หากตั้งค่าลักษณะเป็น RTH จุดขึ้นบินมีการบันทึกไว้อย่างสมบูรณ์และเริ่มทำงานปกติ Failsafe RTH จะทำงานโดยอัตโนมัติหลังจากสัญญาณของรีโมทคอนโทรลหายไปนานกว่า 6 วินาที

เมื่อมีแสงสว่างเพียงพอและสภาวะแวดล้อมที่เหมาะสมเพื่อระบบการมองเห็นทำงานปกติ DJI Fly จะแสดงเส้นทาง RTH ที่โดรนสร้างขึ้นก่อนที่สัญญาณรีโมทคอนโทรลจะหายไป โดรนจะเริ่ม RTH โดยใช้ RTH ขึ้นสูงตามการตั้งค่า RTH โดรนจะยังคงอยู่ในโหมด RTH แม้ว่าสัญญาณรีโมทคอนโทรลจะกลับมาทำงานตามปกติ DJI Fly จะอัปเดตเส้นทาง RTH ตามนั้น

โดรนจะเข้าสู่โหมด Straight Line RTH เมื่อแสงสว่างไม่เพียงพอหรือสภาวะแวดล้อมไม่เหมาะสมสำหรับระบบการมองเห็น โดรนจะเข้าสู่ RTH ในเส้นทางการบินเดิม โดรนจะเข้าสู่หรือยังคงอยู่ในโหมด RTH ที่ตั้งไว้ล่วงหน้า หากทำให้สัญญาณรีโมทคอนโทรลกลับมาทำงานตามปกติในระหว่างอยู่ในโหมด RTH ขึ้นตอนของ RTH ในเส้นทางการบินเดิมดังต่อไปนี้:

1. โดรนจะเบรกและบินอยู่กับที่
2. เมื่อ RTH เริ่มต้นขึ้น:
 - หากระยะ RTH (ระยะห่างแนวราบระหว่างโดรนกับจุดขึ้นบิน) ไกลกว่า 50 เมตร โดรนจะปรับทิศทางและบินถอยหลังเป็นระยะ 50 เมตรในเส้นทางการบินเดิมก่อนที่จะเข้าสู่โหมด RTH ที่ตั้งไว้ล่วงหน้า
 - หากระยะ RTH ไกลกว่า 5 เมตร แต่ไม่เกิน 50 เมตร โดยจะปรับการปรับทิศทางและบินไปยังจุดขึ้นบินเป็นเส้นตรงที่ระดับความสูงปัจจุบัน

- โดรนจะลงจอดทันที หากโดรนอยู่ห่างระยะ RTH น้อยกว่า 5 เมตร

3. โดรนจะเริ่มลงจอดเมื่ออยู่เหนือจุดขึ้นบิน



- หากเริ่มใช้ RTH ผ่าน DJI Fly และระยะ RTH อยู่ไกลกว่า 5 เมตร DJI Fly จะแสดงสองตัวเลือกดังต่อไปนี้: RTH และลงจอด ผู้ใช้สามารถเลือก RTH หรือให้โดรนลงจอดได้โดยตรง
- โดรนอาจไม่สามารถบินกลับไปยังจุดขึ้นบินได้ตามปกติ หากระบบกำหนดตำแหน่งทำงานผิดปกติ ระหว่าง Failsafe RTH โดรนอาจเข้าสู่โหมด ATTI และลงจอดโดยอัตโนมัติ หากระบบกำหนดตำแหน่งทำงานผิดปกติ
- การตั้งระดับความสูงในโหมด RTH ที่เหมาะสมก่อนการบินเป็นสิ่งสำคัญ เปิด DJI Fly และตั้งระดับความสูง RTH ความสูง RTH เริ่มต้นคือ 100 เมตร
- โดรนไม่สามารถตรวจจับสิ่งกีดขวางได้ ระหว่างอยู่ในโหมด Failsafe RTH หากระบบการมองเห็นไม่พร้อมใช้งาน
- GEO zone อาจส่งผลต่อ RTH เสี่ยงการบินใกล้กับ GEO zone
- เมื่อความเร็วลมแรงเกินไป โดรนอาจจะไม่สามารถบินกลับไปยังจุดขึ้นบินได้ บินด้วยความระมัดระวัง
- ให้ความสนใจเป็นพิเศษกับวัตถุขนาดเล็กหรือเล็กมาก (เช่น กิ่งไม้หรือสายไฟ) หรือวัตถุโปร่งแสง (เช่น น้ำหรือแก้ว) ในระหว่างอยู่ในโหมด RTH ออกจาก RTH และควบคุมโดรนด้วยตนเองในกรณีฉุกเฉิน
- ไม่สามารถเปิดใช้งาน RTH ขณะลงจอดโดยอัตโนมัติ

ขั้นตอน RTH

1. มีการบันทึกจุดขึ้นบินไว้เรียบร้อยแล้ว
2. เริ่มใช้ RTH ขึ้นสูง
3. โดรนจะเบรกและบินอยู่กับที่ เมื่อ RTH เริ่มต้นขึ้น:
 - โดรนจะลงจอดทันที หากโดรนอยู่ห่างระยะ RTH น้อยกว่า 5 เมตร
 - หากระยะ RTH อยู่ไกลกว่า 5 เมตร โดรนจะปรับทิศทางการบินของตนเองไปยังจุดขึ้นบินและวางแผนเส้นทางที่ดีที่สุดตามการตั้งค่า RTH, สภาพแสงสว่าง และสภาวะแวดล้อม
4. โดรนจะบินโดยอัตโนมัติตามการตั้งค่า RTH, สภาวะแวดล้อม และการส่งสัญญาณระหว่าง RTH
5. โดรนจะลงจอดและมอเตอร์จะหยุดทำงาน หลังจากถึงจุดขึ้นบิน

การตั้งค่า RTH

มีการตั้งค่า RTH สำหรับ RTH ขึ้นสูง ไปที่มุมมองกล้องใน DJI Fly และที่ Settings (การตั้งค่า) > Safety (ความปลอดภัย) และ RTH

1. เหมาะสมที่สุด:



- หากแสงสว่างเพียงพอและสภาวะแวดล้อมเหมาะสมกับระบบการมองเห็น โดรนจะวางแผนเส้นทาง RTH ที่เหมาะสมที่สุดโดยอัตโนมัติ และปรับระดับความสูงตามปัจจัยของสภาวะแวดล้อม เช่น สิ่งกีดขวางและสัญญาณการส่งสัญญาณ โดยไม่คำนึงถึงการตั้งค่าระดับความสูง RTH เส้นทาง RTH ที่ดีที่สุดหมายความว่าโดรนจะเดินทางในระยะทางที่สั้นที่สุดซึ่งจะช่วยลดพลังงานแบตเตอรี่ที่ใช้และเพิ่มเวลาการบิน

- หากแสงสว่างไม่เพียงพอหรือสภาวะแวดล้อมไม่เหมาะสำหรับระบบการมองเห็น โดรนจะดำเนินการ RTH ที่ตั้งไว้ล่วงหน้าตามการตั้งค่าระดับความสูง RTH

2. ตั้งไว้ล่วงหน้า:



สภาพแสงสว่าง และสภาวะแวดล้อม		เหมาะสำหรับระบบ การมองเห็น	ไม่เหมาะสำหรับระบบ การมองเห็น
ระยะทาง RTH > 50 ม.	ความสูงปัจจุบัน < ระดับความสูง RTH	โดรนจะวางแผนเส้นทาง RTH ขึ้นไปยังพื้นที่เปิดโล่ง ในขณะที่หลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวาง บินขึ้นไปยังระดับความสูง RTH และกลับจุดขึ้นบินโดยใช้เส้นทางที่ดีที่สุด	โดรนจะขึ้นไปในระดับความสูง RTH และกลับไปยังจุดขึ้นบินเป็นเส้นตรงที่ระดับความสูง RTH
	ความสูงปัจจุบัน ≥ ระดับความสูง RTH	โดรนจะบินกลับจุดขึ้นบินโดยใช้เส้นทางที่ดีที่สุดที่ระดับความสูงปัจจุบัน	โดรนจะบินกลับจุดขึ้นบินเป็นเส้นตรงที่ระดับความสูงปัจจุบัน
ระยะทาง RTH อยู่ในระยะ 5-50 ม.			

เมื่อโดรนกำลังเข้าใกล้จุดขึ้นบิน หากระดับความสูงปัจจุบันสูงกว่าระดับความสูง RTH โดรนจะตัดสินใจอย่างชาญฉลาดว่าจะลงหรือไม่ในขณะที่บินไปข้างหน้าตามสภาวะแวดล้อมโดยรอบ แสงสว่าง ระดับความสูง RTH ที่ตั้งไว้ และระดับความสูงในปัจจุบัน เมื่อโดรนบินมาถึงเหนือจุดขึ้นบิน ระดับความสูงปัจจุบันของโดรนจะไม่ต่ำกว่าระดับความสูง RTH ที่ตั้งไว้ **โปรดทราบว่าเมื่อแสงสว่างไม่เพียงพอหรือสภาวะแวดล้อมไม่เหมาะสำหรับระบบการมองเห็น โดรนจะไม่สามารถหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวางได้ ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ตั้งค่าระดับความสูง RTH ที่ปลอดภัยและให้ใส่กับสภาวะแวดล้อมโดยรอบเพื่อความปลอดภัยในการบิน**

แผน RTH สำหรับสภาวะแวดล้อมที่แตกต่างกัน วิธีการใช้งาน RTH และการตั้งค่า RTH มีดังนี้:

สภาพแสงสว่าง และสภาวะแวดล้อม	เหมาะสำหรับระบบ การมองเห็น	ไม่เหมาะสำหรับระบบ การมองเห็น
	โดรนสามารถบินข้ามสิ่งกีดขวางและโซน GEO Zone ได้	โดรนไม่สามารถบินข้ามสิ่งกีดขวางได้ แต่สามารถบินข้ามโซน GEO Zone ได้
ผู้เปิดใช้งาน RTH บ่อย ๆ	โดรนจะดำเนินการ RTH ตามการตั้งค่า RTH: • เหมาะสมที่สุด • ตั้งไว้ล่วงหน้า	ตั้งไว้ล่วงหน้า
หากระดับแบตเตอรี่โดรนต่ำ		RTH ในเส้นทางการบินเดิมจะดำเนินการ RTH ที่ตั้งไว้ล่วงหน้า เมื่อสัญญาณกลับคืนมา

- ⚠ • ในระหว่างโหมด RTH ขึ้นสูง โดรนจะปรับความเร็วการบินโดยอัตโนมัติตามปัจจัยของสภาวะแวดล้อม เช่น ความเร็วลมและสิ่งกีดขวาง

- โดรนไม่สามารถหลีกเลี่ยงวัตถุขนาดเล็กหรือละเอียด เช่น กิ่งไม้หรือสายไฟฟ้าได้ ให้บินโดรนไปยังพื้นที่โล่งก่อนที่จะใช้ RTH
- ตั้งค่า RTH ขึ้นสูง เป็นแบบที่ตั้งไว้ล่วงหน้า หากมีสายหรือสายไฟฟ้าที่โดรนไม่สามารถเลี่ยงได้ในเส้นทาง RTH และตรวจสอบให้แน่ใจว่าระดับความสูง RTH สูงกว่าสิ่งกีดขวางทั้งหมด
- โดรนจะเบรกและกลับจุดขึ้นบินตามการตั้งค่าล่าสุด หากมีการเปลี่ยนแปลงการตั้งค่า RTH ในระหว่าง RTH
- หากปรับความสูงสูงสุดไว้ต่ำกว่าความสูงปัจจุบันระหว่าง RTH โดรนจะลดระดับลงมาที่ระดับความสูงสูงสุดก่อนแล้วกลับจุดขึ้นบินต่อไป
- ไม่สามารถเปลี่ยนระดับความสูง RTH ระหว่าง RTH ได้
- หากมีความแตกต่างอย่างมากระหว่างระดับความสูงปัจจุบันและระดับความสูง RTH จะไม่สามารถคำนวณปริมาณพลังงานแบตเตอรี่ที่ใช้ได้อย่างถูกต้อง เนื่องจากความแตกต่างของความเร็วลมที่ระดับความสูงต่างกัน ให้ความสนใจเป็นพิเศษกับการแจ้งเตือนพลังงานแบตเตอรี่และค่าเตือนใน DJI Fly
- ในระหว่างที่ใช้ RTH ขึ้นสูง โดรนจะเข้าสู่โหมด RTH ที่ตั้งไว้ล่วงหน้า หากสภาพแสงหรือสภาวะแวดล้อมไม่เหมาะสมสำหรับระบบการมองเห็น ในกรณีนี้ โดรนไม่สามารถเลี่ยงสิ่งกีดขวางได้ ต้องตั้งค่าระดับความสูง RTH ให้เหมาะสมก่อนเข้าสู่โหมด RTH
- เมื่อสัญญาณรีโมทคอนโทรลเป็นปกติในระหว่างที่ใช้ RTH ขึ้นสูง สามารถใช้คันโยกการเดินหน้า/ถอยหลัง (Pitch) เพื่อควบคุมความเร็วการบินได้ แต่ไม่สามารถควบคุมทิศทางและระดับความสูงได้ และไม่สามารถควบคุมโดรนให้บินไปทางซ้ายหรือขวาได้ การดันคันโยกการเดินหน้า/ถอยหลัง (Pitch) อย่างต่อเนื่องเพื่อเร่งจะใช้พลังงานแบตเตอรี่ให้หมดเร็วขึ้น โดรนไม่สามารถเลี่ยงสิ่งกีดขวางได้ หากความเร็วในการบินสูงกว่าความเร็วในการรับรู้สิ่งกีดขวางแบบมีประสิทธิภาพ โดรนจะเบรกและบินอยู่กับที่และออกจากโหมด RTH หากกดคันโยกลงจนสุด หลังจากปล่อยคันโยกการเดินหน้า/ถอยหลัง (Pitch) แล้ว จะสามารถควบคุมโดรนได้
- หากโดรนบินขึ้นถึงขีดจำกัดระดับความสูงของตำแหน่งโดรนในปัจจุบันหรือขจัดขึ้นบิน ในขณะที่โดรนบินขึ้นในระหว่างอยู่ใน RTH ที่ตั้งไว้ล่วงหน้า โดรนจะหยุดบินขึ้นและบินกลับไปที่จุดขึ้นบินที่ระดับความสูงปัจจุบัน ต้องสนใจกับความปลอดภัยของการบินในระหว่าง RTH
- หากจุดขึ้นบินอยู่ในเขตจำกัดความสูงในขณะที่โดรนอยู่ด้านนอก เมื่อโดรนบินไปถึงเขตจำกัดความสูง โดรนจะลดระดับต่ำกว่าขีดจำกัดระดับความสูง ซึ่งอาจต่ำกว่าระดับความสูง RTH ที่ตั้งไว้ บินด้วยความระมัดระวัง
- โดรนจะเลี่ยง GEO zone ใด ๆ ที่พบเมื่อบินไปข้างหน้าในระหว่าง RTH ขึ้นสูง บินด้วยความระมัดระวัง
- หากสภาวะแวดล้อมโดยรอบซับซ้อนเกินกว่าจะทำได้ RTH ให้สมบูรณ์ โดรนจะออกจาก RTH แม้ว่าระบบการมองเห็นจะทำงานอย่างถูกต้องก็ตาม

การสแกนพื้นดินก่อนลงจอด

การสแกนพื้นดินก่อนลงจอดจะเปิดใช้เมื่ออยู่ในโหมด RTH

ระบบจะเปิดใช้งานการสแกนพื้นดินก่อนลงจอด เมื่อโดรนเริ่มการลงจอด

1. ในช่วงการสแกนพื้นดินก่อนลงจอด โดรนจะตรวจสอบอัตโนมัติและลงจอดบนจุดที่เหมาะสม
2. หากตรวจสอบพื้นดินแล้วว่าไม่เหมาะสมในการลงจอด โดรนจะบินอยู่กับที่และรอคำสั่งยืนยันจากนักบิน
3. ถ้าการปกป้องการลงจอดใช้งานไม่ได้ DJI Fly จะแสดงคำเตือนการลงจอด เมื่อโดรนลดระดับลงไปที่ 0.5 เมตรจากพื้น ตะเข็บยื่นหรือคันโยกการบินขึ้น/ลงแนวดิ่งลงจนสุดค้างไว้หนึ่งวินาที แล้วโดรนก็จะลงจอด

การลงจอดอย่างแม่นยำ

โดรนจะสแกนโดยอัตโนมัติและพยายามจะจับคู่ลักษณะภูมิประเทศด้านล่างระหว่างอยู่ในโหมด RTH เมื่อภูมิประเทศบริเวณปัจจุบันตรงกับจุดขึ้นบิน โดรนจะลงจอด จะมีคำเตือนปรากฏที่ DJI Fly หากการจับคู่ภูมิประเทศล้มเหลว



- ระบบการสแกนพื้นดินก่อนลงจอดจะทำงานระหว่างการลงจอดอย่างแม่นยำ
- ประสิทธิภาพของการลงจอดอย่างแม่นยำจะขึ้นอยู่กับเงื่อนไขต่อไปนี้:
 - a. จุดขึ้นบินต้องมีการบันทึกไว้ตอนขึ้นบินและต้องไม่มีการเปลี่ยนแปลงระหว่างบิน ไม่เช่นนั้นโดรนจะไม่มีข้อมูลลักษณะภูมิประเทศของจุดขึ้นบิน
 - b. ในระหว่างการขึ้นบิน โดรนจะบินขึ้นเป็นแนวตั้งอย่างน้อย 7 เมตร ก่อนที่จะบินเป็นแนวราบ
 - c. ลักษณะภูมิประเทศของจุดขึ้นบินส่วนใหญ่จะต้องไม่มีการเปลี่ยนแปลง
 - d. ลักษณะภูมิประเทศของจุดขึ้นบินต้องสามารถแยกแยะได้ง่ายเพียงพอ ภูมิประเทศอย่างเช่นพื้นที่ที่มีหิมะปกคลุมนั้นไม่เหมาะสม
 - e. สภาพแสงต้องไม่สว่างเกินไปหรือมืดเกินไป
- การปฏิบัติต่อไปนี้กระทำได้ระหว่างใช้การลงจอดอย่างแม่นยำ:
 - a. กดคันโยกการบินขึ้น/ลงแนวตั้งลงเพื่อเร่งความเร็วในการลงจอด
 - b. การขยับคันบังคับอื่นใดนอกจากคันโยกการบินขึ้น/ลงแนวตั้ง จะถือว่าเป็นการยกเลิกการลงจอดอย่างแม่นยำ โดรนจะลดระดับลงในแนวตั้งหลังจากปล่อยคันโยก ยังคงมีการสแกนพื้นดินก่อนลงจอดในกรณีนี้

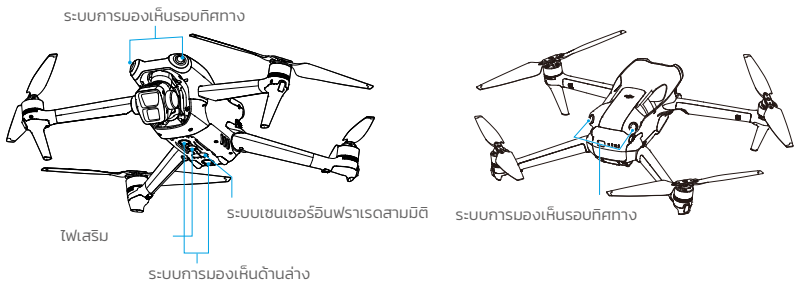
ระบบจับภาพวัตถุและระบบเซนเซอร์อินฟราเรดสามมิติ

DJI Air 3 มาพร้อมกับทั้งระบบการมองเห็นรอบทิศทาง (ด้านหน้า, ด้านหลัง, ด้านข้าง, ด้านบน), ระบบการมองเห็นด้านล่าง และระบบเซนเซอร์อินฟราเรดสามมิติ ซึ่งช่วยในการจัดตำแหน่งและการตรวจจับสิ่งกีดขวางรอบทิศทาง

ระบบการมองเห็นรอบทิศทางประกอบด้วยกล้องสี่ตัวที่ด้านหน้าและด้านหลังของโดรน ระบบการมองเห็นด้านล่างประกอบด้วยกล้องสองตัวที่ด้านล่างของโดรน ระบบการมองเห็นจะตรวจจับสิ่งกีดขวางโดยใช้ระยะภาพ

ระบบเซนเซอร์อินฟราเรดสามมิติที่ด้านล่างของโดรนประกอบด้วยตัวปล่อยและตัวรับสัญญาณอินฟราเรดสามมิติ ระบบเซนเซอร์อินฟราเรดสามมิติช่วยให้โดรนสามารถประเมินระยะห่างจากสิ่งกีดขวาง ระยะห่างจากพื้น และคำนวณตำแหน่งของโดรนร่วมกับระบบการมองเห็นด้านล่างได้ ระบบตรวจจับอินฟราเรดสามมิติเป็นไปตามข้อกำหนดด้านความปลอดภัยของดวงตาของมนุษย์สำหรับผลิตภัณฑ์เลเซอร์คลาส 1

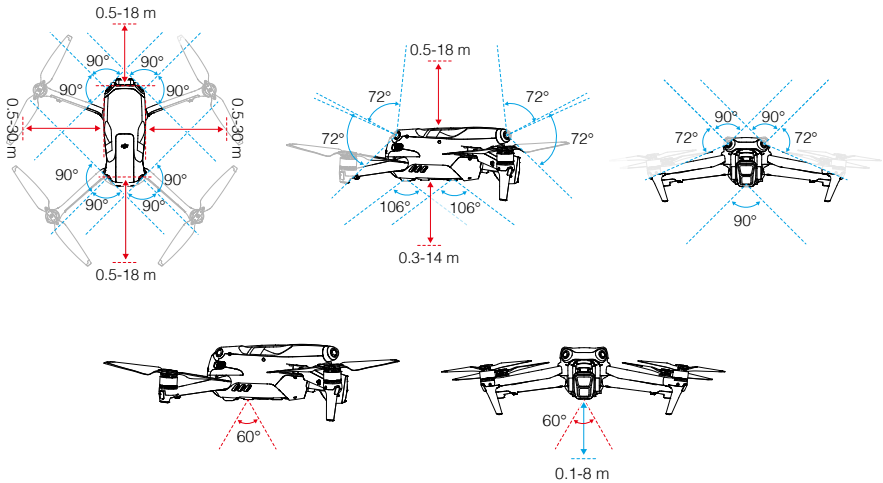
นอกจากนี้ ไฟเสริมที่อยู่ตรงด้านล่างของโดรนจะช่วยเสริมการทำงานของระบบการมองเห็นด้านล่างได้ โดยค่าเริ่มต้นจะเปิดโดยอัตโนมัติในสภาพแวดล้อมที่มีแสงน้อยเมื่อระดับความสูงของการบินต่ำกว่า 5 เมตร ผู้ใช้ยังสามารถเปิดหรือปิดได้ด้วยตนเองใน DJI Fly ทุกครั้งที่รีสตาร์ทโดรน ไฟเสริมจะกลับสู่การตั้งค่าเริ่มต้น ซึ่งก็คือ Auto (อัตโนมัติ)



ระยะการตรวจจับ

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

[1] ระบบการมองเห็นรอบทิศทางสามารถรับรู้สิ่งกีดขวางในทิศทางแนวราบและด้านบน



การใช้ระบบการมองเห็น

ฟังก์ชันการวางตำแหน่งของระบบการมองเห็นด้านล่างสามารถใช้ได้เมื่อสัญญาณ GNSS ไม่สามารถใช้งานได้หรืออ่อน จะเปิดใช้งานในโหมด Normal หรือโหมด Cine โดยอัตโนมัติ ระบบการมองเห็นรอบทิศทางจะเปิดใช้งานโดยอัตโนมัติเมื่อโดรนอยู่ในโหมด Normal หรือ Cine และระบบการหลบหลีกสิ่งกีดขวาง (Obstacle Avoidance) ได้รับการตั้งค่าเป็น Bypass (เลียง) ใน DJI Fly ระบบการมองเห็นรอบทิศทางทำงานได้ดีที่สุดเมื่อมีแสงสว่างเพียงพอและพบสิ่งกีดขวางที่มีลักษณะเฉพาะอย่างชัดเจนหรือมีลักษณะเป็นพื้นผิว ผู้ใช้ต้องบรรทุกโดรนในระยะที่เหมาะสม เพื่อสำหรับแรงเฉื่อย สามารถปิดใช้งานการวางตำแหน่งการมองเห็นและการตรวจจับสิ่งกีดขวางได้ในการตั้งค่าระบบ (System Settings) > ความปลอดภัย (Safety) > การตั้งค่าความปลอดภัยขั้นสูง (Advanced Safety Settings) ใน DJI Fly

- ⚠️ • ใช้เกี่ยวกับสภาพแวดล้อมในการบิน ระบบการมองเห็นและระบบเซนเซอร์อินฟราเรดสามมิติสามารถทำงานได้ภายใต้สถานการณ์บางอย่างเท่านั้น และไม่สามารถทดแทนการควบคุมและการตัดสินใจของมนุษย์ได้ ในระหว่างการบิน ให้ใช้เกี่ยวกับสภาพแวดล้อมโดยรอบและค่าเตือนใน DJI Fly รวมถึงรับฟังข้อและรักษาการควบคุมโดรนอยู่ตลอดเวลา
- การวางตำแหน่งการมองเห็นและการตรวจจับสิ่งกีดขวางจะใช้ได้เฉพาะเมื่อ บินด้วยตนเองเท่านั้น และไม่สามารถใช้ได้โหมดต่าง ๆ อย่าง RTH, การลงจอด อัตโนมัติ และโหมดการบินอัจฉริยะ
- เมื่อปิดใช้งานการวางตำแหน่งการมองเห็นและการตรวจจับสิ่งกีดขวาง โดรนจะ ใช้ GNSS เท่านั้นในการบินอยู่ก็กับ ที่ จะไม่สามารถตรวจจับสิ่งกีดขวางรอบทิศทาง ได้ และโดรนจะไม่ลดความเร็วโดยอัตโนมัติเมื่อลดระดับลงมากลึกลงพื้นดิน ต้องใช้ ความระมัดระวังเป็นพิเศษเมื่อปิดใช้งานการวางตำแหน่งการมองเห็นและการ ตรวจจับสิ่งกีดขวาง สามารถปิดใช้งานการวางตำแหน่งการมองเห็นและการตรวจจับสิ่งกีดขวางชั่วคราวในสภาวะที่มีเมฆและหมอก หรือเมื่อตรวจพบสิ่งกีดขวางเมื่อ ลงจอด ให้เปิดใช้งานการวางตำแหน่งการมองเห็นและการตรวจจับสิ่งกีดขวางใน สถานการณ์การบินปกติ การวางตำแหน่งการมองเห็นและการตรวจจับสิ่งกีดขวาง จะถูกเปิดใช้งานเป็นค่าเริ่มต้นหลังจากรีสตาร์ทโดรน
- ระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางด้านล่างทำงานได้ดีที่สุด เมื่อโดรนอยู่ที่ระดับความสูง 0.5 - 30 เมตร หากไม่มีสัญญาณ GNSS จะต้องระมัดระวังเป็นพิเศษถ้าระดับความสูงของโดรนเกิน 30 เมตร เนื่องจากประสิทธิภาพการระบุตำแหน่งการจับภาพอาจจะได้รับผลกระทบ

- ในสภาพแวดล้อมที่มีแสงน้อย ระบบการมองเห็นอาจมีประสิทธิภาพในการระบุตำแหน่งไม่ถึงระดับที่ดีที่สุด แม้ว่าจะเปิดไฟเสริมอยู่ก็ตาม บินด้วยความระมัดระวังหากสัญญาณ GNSS อ่อนในสภาพแวดล้อมดังกล่าว
- เมื่อโดรนบินใกล้น้ำ ระบบการมองเห็นด้านล่างอาจทำงานได้ไม่ดีเท่าที่ควร ดังนั้นเมื่อลงจอด โดรนอาจไม่สามารถหลบหลีกพื้นน้ำด้านล่างได้อย่างเต็มที่ ขอแนะนำให้รักษาการควบคุมการบินตลอดเวลา ใช้ดุลยพินิจอย่างเหมาะสมตามสภาพแวดล้อมโดยรอบและหลีกเลี่ยงการพึ่งพาระบบการมองเห็นด้านล่างมากเกินไป
- ระบบการมองเห็นไม่สามารถระบุโครงสร้างกรอบขนาดใหญ่ที่มีกรอบและสายเคเบิลได้อย่างแม่นยำเช่น ทาวเวอร์เครน เสาส่งไฟฟ้าแรงสูง สายส่งไฟฟ้าแรงสูง สะพานขึง และสะพานแขวน
- ระบบการมองเห็นจะไม่สามารถทำงานได้อย่างถูกต้องใกล้กับพื้นผิวที่มีรูปแบบที่ไม่ชัดเจนหรือสภาพแสงน้อยเกินไปหรือแสงจ้าเกินไป ระบบการมองเห็นไม่สามารถทำงานได้อย่างถูกต้องในสถานการณ์ดังต่อไปนี้:
 - a. บินใกล้พื้นผิวที่เป็นสีเดียว (เช่น สีดำล้วน สีขาวล้วน สีแดงล้วน หรือสีเขียวล้วน)
 - b. บินใกล้พื้นผิวที่สะท้อนแสงอย่างมาก
 - c. บินใกล้พื้นน้ำหรือพื้นผิวที่โปร่งแสง
 - d. บินใกล้พื้นผิวหรือวัตถุที่เคลื่อนที่
 - e. บินในพื้นที่ที่แสงมีการเปลี่ยนแปลงบ่อยหรือเปลี่ยนแปลงมาก
 - f. บินใกล้พื้นผิวที่มืดสนิท ($< 10 \text{ lux}$) หรือสว่างมาก ($> 40,000 \text{ lux}$)
 - g. บินใกล้พื้นผิวที่สะท้อนอย่างมากหรือพื้นผิวที่ซึมซับแสงอินฟราเรด (เช่น กระจก)
 - h. บินใกล้พื้นผิวที่มีลวดลายหรือพื้นผิวหน้าที่ไม่ชัดเจน
 - i. บินใกล้พื้นผิวที่มีลวดลายหรือพื้นผิวหน้าที่เหมือนกันซ้ำไปซ้ำมา (เช่น กระจกที่มีลวดลายเดียวกัน)
 - j. บินใกล้สิ่งกีดขวางที่มีพื้นผิวเล็ก ๆ (เช่น กิ่งไม้ และสายไฟ)
- โปรดรักษาความสะอาดของเซนเซอร์อยู่เสมอ ห้ามขูดหรือดัดแปลงเซนเซอร์ อย่าใช้โดรนในสภาวะแวดล้อมที่มีฝุ่นมากหรือมีความชื้นสูง
- กล้องของระบบการมองเห็นอาจจำเป็นต้องปรับเทียบ หลังจากจัดเก็บเป็นระยะเวลานาน ข้อความเตือนจะปรากฏขึ้นใน DJI Fly และจะมีการปรับเทียบโดยอัตโนมัติ
- ห้ามบินเมื่อฝนตก มีหมอกควัน หรือมีทัศนวิสัยต่ำกว่า 100 เมตร
- ตรวจสอบสิ่งต่อไปนี้ก่อนขึ้นบินในแต่ละครั้ง:
 - a. ตรวจสอบว่าไม่มีสติ๊กเกอร์หรือสิ่งกีดขวางอื่นใดติดบนเซนเซอร์อินฟราเรดหรือระบบการมองเห็น
 - b. ถ้ามีสิ่งสกปรก ฝุ่น หรือน้ำ ติดบนกระจกของเซนเซอร์อินฟราเรดและระบบการมองเห็น ให้ใช้ผ้านุ่มเช็ด ห้ามใช้ผลิตภัณฑ์ทำความสะอาดที่มีแอลกอฮอล์เป็นส่วนประกอบ
 - c. ติดต่อฝ่ายดูแลลูกค้าของ DJI หากมีความเสียหายเกิดขึ้นกับเลนส์ของเซนเซอร์อินฟราเรดและระบบการมองเห็น
- อย่าให้มีสิ่งกีดขวางระบบเซนเซอร์อินฟราเรดและระบบการมองเห็น
- โดรนสามารถบินได้ตลอดเวลาทั้งกลางวันและกลางคืน อย่างไรก็ตาม จะไม่สามารถใช้งานระบบการมองเห็นได้เมื่อบินโดรนในเวลากลางคืน บินด้วยความระมัดระวัง

Advanced Pilot Assistance Systems (APAS)

คุณสมบัติ Advanced Pilot Assistance Systems (APAS) มีให้ใช้งานในโหมด Normal และ Cine เมื่อเปิดใช้งาน APAS โดรนจะตอบรับคำสั่งของผู้ใช้และวางแผนเส้นทางบินตามอินพุตของคันโยกการควบคุมและสภาพแวดล้อมของการบิน APAS ทำให้การเลี้ยวสิ่งกีดขวางทำได้ง่ายขึ้น ถ่ายคลิปลงได้ราบรื่นขึ้น และมอบประสบการณ์การบินที่ดียิ่งขึ้น ขยับคันโยกไปในทิศทางใดก็ได้อย่างต่อเนื่อง โดรนจะเลี้ยวสิ่งกีดขวางโดยบินเหนือ บินด้านล่าง หรือไปทางซ้ายหรือขวาของสิ่งกีดขวาง โดรนยังสามารถตอบสนองต่ออินพุตจากคันโยกที่ควบคุมในขณะที่ยังเลี้ยวสิ่งกีดขวาง

เมื่อเปิดใช้งาน APAS สามารถหยุดบินโดรนได้โดยการกดปุ่มหยุดบินชั่วคราวบนรีโมทคอนโทรล โดรนจะเบรกและบินอยู่กับที่สามวินาทีและรอคำสั่งของนักบินต่อไป

เพื่อเปิดใช้งาน APAS ให้เปิด DJI Fly แล้วเข้าไปที่ Settings > Safety และเปิดใช้งาน APAS โดยเลือก Bypass (อ้อม) เลือกโหมด Normal หรือ Nifty เมื่อใช้ Bypass (เลียง) ในโหมด Nifty โดรนจะสามารถบินได้เร็วขึ้น ราบรื่นขึ้น และเข้าใกล้สิ่งกีดขวางมากขึ้นเพื่อให้ได้วิดีโอที่ดีที่สุดขึ้นในขณะที่ยังเลี้ยวสิ่งกีดขวาง อย่างไรก็ตาม จะทำให้เสียงต่อการชนสิ่งกีดขวางได้มากขึ้น บินด้วยความระมัดระวัง

โหมด Nifty ไม่สามารถทำงานตามปกติในสถานการณ์ต่อไปนี้:

1. เมื่อทิศทางของโดรนเปลี่ยนแปลงอย่างรวดเร็วขณะบินใกล้กับสิ่งกีดขวาง
2. เมื่อบินผ่านสิ่งกีดขวางที่มีลักษณะแคบ เช่น ร่มไม้หรือพุ่มไม้ด้วยความเร็วสูง
3. เมื่อบินใกล้สิ่งกีดขวางที่เล็กเกินกว่าจะตรวจจับได้
4. ขณะบินพร้อมด้วยฝ่าครอบใบพัด

การสแกนพื้นดินก่อนลงจอด

การสแกนพื้นดินก่อนลงจอดจะเปิดใช้งานหากตั้งค่าการหลบหลีกสิ่งกีดขวาง (Obstacle Avoidance) เป็น Bypass หรือ Brake และผู้ใช้บังคับโยกการบินขึ้น/ลงแนวตั้งลงเพื่อจอดโดรน ระบบจะเปิดใช้งานการสแกนพื้นดินก่อนลงจอด เมื่อโดรนเริ่มการลงจอด

- ระหว่างที่ทำการสแกนพื้นดินก่อนลงจอด โดรนจะตรวจพื้นที่นั้นโดยอัตโนมัติว่าเหมาะสมสำหรับการลงจอดหรือไม่ จากนั้นก็จะทำการลงจอด
- หากพื้นดินถูกตัดสินว่าไม่เหมาะสมสำหรับการลงจอด โดรนจะบินอยู่กับที่เมื่อโดรนลดระดับลงไปที่ 0.8 เมตรเหนือพื้นดิน ดึงคันโยกการบินขึ้น/ลงแนวตั้งลงอย่างน้อยห้าวินาที แล้วโดรนก็จะลงจอดโดยไม่มีการตรวจพื้นที่กีดขวาง

- 
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณใช้ APAS เมื่อระบบการมองเห็นใช้งานได้ โปรดตรวจสอบว่ามีคน สัตว์ วัตถุที่มีพื้นผิวเล็ก (เช่น กิ่งไม้) หรือวัตถุโปร่งแสง (เช่น แก้วหรือน้ำ) อยู่ในเส้นทางบินที่ต้องการ
 - ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณใช้ APAS เมื่อระบบการมองเห็นด้านล่างใช้งานได้ หรือเมื่อสัญญาณ GNSS แรง APAS อาจทำงานได้ไม่ถูกต้อง เมื่อโดรนบินเหนือน้ำหรือพื้นที่ที่มีหิมะปกคลุม
 - ขอให้เป็นระมัดระวังเป็นพิเศษเมื่อบินในสภาพแวดล้อมที่มีดิสทิง (<300 lux) หรือสว่างมาก (>10,000 lux)
 - หมั่นสังเกต DJI Fly และตรวจสอบว่า APAS ทำงานเป็นปกติ
 - APAS อาจทำงานไม่ถูกต้องเมื่อโดรนบินใกล้ขัดจำกัดการบินหรือใน GEO Zone

ระบบช่วยการมองเห็น

มุมมองระบบช่วยการมองเห็นที่ขับเคลื่อนโดยระบบการมองเห็นในแนวนอนนั้นจะเปลี่ยนทิศทางความเร็วในแนวนอน (ไปข้างหน้า ข้างหลัง ซ้าย และขวา) เพื่อช่วยให้ผู้ใช้ใช้เส้นทางและสังเกตสิ่งกีดขวางในระหว่างที่ยกบินได้ ปิดขอบฟ้าจำลองไปทางซ้าย ปิดขอบบนแผนที่ขนาดเล็ก หรือแตะไอคอนที่มุมขวาล่างของขอบฟ้าจำลองเพื่อสลับไปยังมุมมองระบบช่วยการมองเห็น

- เมื่อใช้ระบบช่วยการมองเห็น คุณภาพของการส่งวิดีโออาจลดลงเนื่องจากขีดจำกัดแบนด์วิธของการส่งข้อมูล ประสิทธิภาพของโทรศัพท์มือถือ หรือความละเอียดของการส่งข้อมูลวิดีโอของหน้าจอบนรีโมทคอนโทรล
- เป็นเรื่องปกติที่ใบพัดจะปรากฏขึ้นในมุมมองระบบช่วยการมองเห็น
- ควรใช้ระบบช่วยการมองเห็นสำหรับการอ้างอิงเท่านั้น ทั้งนี้ จะไม่สามารถแสดงผนังกระจกและวัตถุขนาดเล็ก เช่น กิ่งไม้ สายไฟ และสายวาวได้อย่างแม่นยำ
- ระบบช่วยการมองเห็นจะไม่สามารถใช้งานได้เมื่อโดรนไม่ได้บินขึ้นหรือเมื่อสัญญาณการส่งวิดีโออ่อนแอ



ความเร็วแนวนอนของโดรน	ทิศทางของเส้นจะระบุถึงทิศทางปัจจุบันในแนวนอนของโดรน และความยาวของเส้นจะระบุถึงความเร็วในแนวนอนของโดรน
ทิศทางมุมมองของระบบช่วยการมองเห็น	ระบุทิศทางของมุมมองระบบช่วยการมองเห็น และค้างไว้เพื่อล็อกทิศทาง
สลับไปเป็นแผนที่ขนาดเล็ก	แตะเพื่อสลับจากมุมมองระบบช่วยการมองเห็นเป็นแผนที่ขนาดเล็ก
ย่อ	แตะเพื่อลดมุมมองระบบช่วยการมองเห็นให้อยู่ในระดับต่ำสุด
สูงสุด	แตะเพื่อเพิ่มมุมมองระบบช่วยการมองเห็นให้อยู่ในระดับสูงสุด
ล็อกแล้ว	ระบุว่าทิศทางของมุมมองระบบช่วยการมองเห็นนั้นถูกล็อก และเพื่อยกเลิกการล็อก

- เมื่อทิศทางไม่ถูกล็อกในทิศทางที่กำหนด มุมมองระบบช่วยการมองเห็นจะเปลี่ยนเป็นทิศทางการบินปัจจุบันโดยอัตโนมัติ แต่ลูกศรทิศทางอื่นอันใดก็ได้เพื่อสลับทิศทางของมุมมองระบบช่วยการมองเห็นเป็นเวลาสามวินาทีก่อนที่จะกลับไปทิศทางของทิศทางการบินในแนวนอนปัจจุบัน
- เมื่อทิศทางถูกล็อกในทิศทางที่กำหนด แต่ลูกศรทิศทางอื่นอันใดก็ได้เพื่อสลับทิศทางของมุมมองระบบช่วยการมองเห็นเป็นเวลาสามวินาทีก่อนที่จะกลับไปทิศทางการบินในแนวนอนปัจจุบัน

ค่าเตือนการชน

เมื่อตรวจพบสิ่งกีดขวางในทิศทางมุมมองปัจจุบัน มุมมองระบบช่วยการมองเห็นจะแสดงค่าเตือนการชน สีของค่าเตือนจะกำหนดตามระยะห่างระหว่างสิ่งกีดขวางและโดรน



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

- 
 - ขอบเขตการมองเห็น (FOV) ของระบบช่วยการมองเห็นในทุกทิศทางจะอยู่ที่ประมาณ 70° เป็นเรื่องปกติที่จะไม่เห็นสิ่งกีดขวางในขอบเขตการมองเห็นระหว่างที่มีค่าเตือนการชน
 - ค่าเตือนการชนไม่ได้ควบคุมโดยสวิตช์แสดงแผนที่เรดาร์และยังคงมองเห็นได้แม้ในขณะที่ปิดแผนที่เรดาร์
 - ค่าเตือนการชนจะปรากฏขึ้นก็ต่อเมื่อมุมมองระบบช่วยการมองเห็นปรากฏขึ้นในหน้าต่างขนาดเล็กเท่านั้น

บันทึกข้อมูลการบิน

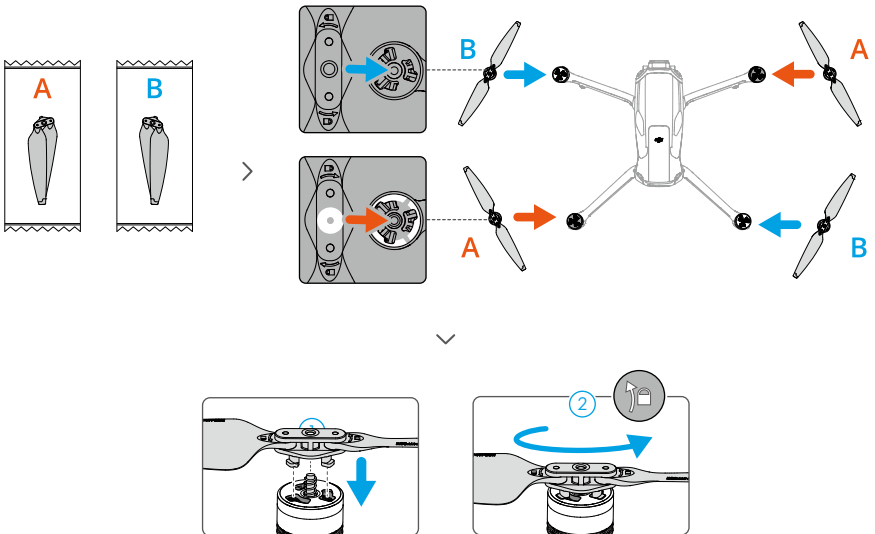
ข้อมูลการบิน รวมถึงการรับส่งข้อมูลทางไกล ข้อมูลสถานะโดรน และตัวแปรอื่น ๆ มีการบันทึกอัตโนมัติไปทั่วเก็บข้อมูลภายในโดรน ข้อมูลสามารถเข้าถึงได้โดยใช้ DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series)

ใบพัด

มีใบพัดแบบเสียงเบาของ DJI Air 3 อยู่สองแบบซึ่งออกแบบมาเพื่อให้หมุนไปในทิศทางแตกต่างกัน เครื่องหมายใช้เพื่อแนะนำว่าควรใช้ใบพัดแบบไหนเพื่อติดกับมอเตอร์แบบไหน ตรวจสอบให้แน่ใจว่าจับคู่ใบพัดกับมอเตอร์ตรงกันตามคำแนะนำแล้ว

การติดตั้งใบพัด

ใบแพ็คเกจของ DJI Air 3 มีใบพัดสองประเภท ได้แก่ ใบพัด A และใบพัด B บรรจุกันที่ของใบพัดทั้งสองประเภทมีฉลากกำกับไว้ว่า A และ B ตามลำดับ พร้อมกับภาพประกอบตำแหน่งการติดตั้ง ติดตั้งใบพัด A ซึ่งมีเครื่องหมายวงกลมสีเทาเข้ากับมอเตอร์ที่มีเครื่องหมายสีเทา ในทำนองเดียวกัน ให้ติดตั้งใบพัด B ที่ไม่มีเครื่องหมายเข้ากับมอเตอร์ที่ไม่มีเครื่องหมาย จับมอเตอร์ด้วยมือหนึ่งข้าง กดใบพัดลงด้วยมืออีกข้างแล้วหมุนไปตามทาง ↻/↻ (ที่ระบุไว้บนใบพัด จนกว่าจะโผล่ขึ้นมาและล็อกเข้าที่ ทางใบพัดออก



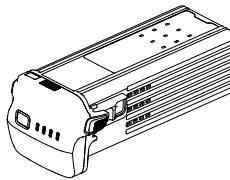
การถอดใบพัด

ถอดใบพัดลงไปที่มอเตอร์และหมุนมันไปในทิศทางถอดลิ้น

- ⚠ ใบพัดมีความคม โปรดระมัดระวังด้วย
- ใช้เฉพาะใบพัดของ DJI อย่างเป็นทางการเท่านั้น ห้ามใช้ใบพัดต่างชนิดกัน
- ใบพัดเป็นส่วนประกอบที่ใช้แล้วหมดไป ซ้อมใบพัดเพิ่มเติมหากจำเป็น
- ตรวจสอบให้แน่ใจก่อนการบินแต่ละครั้งว่าใบพัดและมอเตอร์ติดตั้งอย่างแน่นหนา
- ตรวจสอบให้แน่ใจก่อนการบินแต่ละครั้งว่าใบพัดทั้งหมดอยู่ในสภาพดี ห้ามใช้ใบพัดที่เก่า บิ่น หรือแตกหัก
- เพื่อหลีกเลี่ยงการบาดเจ็บ อย่าเข้าใกล้ใบพัดหรือมอเตอร์ที่กำลังหมุน
- เพื่อไม่ให้ใบพัดเสียหาย ให้อาบริดรอย่างถูกต้องระหว่างที่ทำการขนส่งหรือการจัดเก็บ ห้ามบีบหรืองอใบพัด หากใบพัดได้รับความเสียหาย อาจส่งผลต่อประสิทธิภาพของการบิน
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่ามอเตอร์ติดตั้งอย่างแน่นหนาและหมุนอย่างราบรื่น ถ้ามอเตอร์ติดขัดและไม่สามารถหมุนได้อย่างอิสระ ให้ถอดไดรอนท์
- ห้ามปรับแต่งส่วนของประกอบของมอเตอร์
- ห้ามแตะหรือปล่อยให้น้ำหรือร่างกายคุณสัมผัสกับมอเตอร์หลังการบิน เนื่องจากมอเตอร์อาจจะร้อน
- ห้ามปิดช่องระบายอากาศที่มอเตอร์หรือที่ตัวไดรอนท์
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเสียง ESCs ปกติเมื่อเปิดเครื่อง

แบตเตอรี่ไดรอนท์อัจฉริยะ

แบตเตอรี่ไดรอนท์อัจฉริยะของ DJI Air 3 เป็นแบตเตอรี่ 14.76V และความจุ 4241mAh ที่มีฟังก์ชันสมาร์ตชาร์จและคายประจุแบตเตอรี่



คุณลักษณะของแบตเตอรี่

- การแสดงระดับแบตเตอรี่: 1W LED แสดงระดับแบตเตอรี่จะแสดงระดับแบตเตอรี่ปัจจุบัน
- ฟังก์ชันการคายประจุแบตเตอรี่อัตโนมัติ: เพื่อป้องกันไม่ให้แบตเตอรี่บวม เมื่อไม่มีการใช้งานสามวัน แบตเตอรี่จะคายประจุอัตโนมัติให้เหลือ 96% และเมื่อไม่มีการใช้งานเก้าวัน แบตเตอรี่จะคายประจุอัตโนมัติให้เหลือ 60% ระหว่างกระบวนการคายประจุ แบตเตอรี่อาจปล่อยความร้อนปานกลางออกมาเป็นปกติ
- การชาร์จอย่างสมดุล: ระหว่างการชาร์จ แรงดันไฟฟ้าในแบตเตอรี่จะสมดุลโดยอัตโนมัติ
- ป้องกันการชาร์จมากเกินไป: เมื่อชาร์จเต็มแล้ว แบตเตอรี่จะหยุดชาร์จอัตโนมัติ

5. การตรวจจับอุณหภูมิ: แบตเตอรี่จะชาร์จเฉพาะเมื่ออุณหภูมิอยู่ระหว่าง 5 ถึง 40° C (41 ถึง 104° F) เท่านั้น เพื่อป้องกันความเสียหาย
6. ป้องกันกระแสไฟฟ้าเกิน: เมื่อมีการตรวจจบบว่ามีกระแสไฟฟ้าเกิน แบตเตอรี่จะหยุดชาร์จ
7. การป้องกันการคายประจุมากเกินไป: เมื่อแบตเตอรี่ไม่มีการใช้งาน จะมีการหยุดการคายประจุอัตโนมัติเพื่อป้องกันการคายประจุมากเกินไป เมื่อแบตเตอรี่มีการใช้งาน จะไม่สามารถใช้การป้องกันการคายประจุมากเกินไปได้
8. ป้องกันไฟฟ้าลัดวงจร: หากมีการตรวจพบว่าการลัดวงจร จะมีการตัดจากแหล่งจ่ายไฟโดยอัตโนมัติ
9. การป้องกันความเสียหายของแบตเตอรี่: แอปจะแสดงข้อความเตือนเมื่อตรวจพบแบตเตอรี่ที่เสียหาย
10. โหมดพักการทำงาน: แบตเตอรี่จะปิดเองหลังจากไม่มีการใช้งาน 5 ถึง 20 วินาทีเพื่อประหยัดพลังงาน ถ้าระดับแบตเตอรี่เหลือน้อยกว่า 5% หลังจากไม่ได้ใช้งานหกชั่วโมง แบตเตอรี่จะเข้าสู่โหมดพักการทำงานเพื่อป้องกันการปล่อยประจุมากเกินไป ในโหมดโหมดพักการทำงาน ไฟ LED ระดับแบตเตอรี่จะไม่สว่างเมื่อกดปุ่มเปิด/ปิด ชาร์จแบตเตอรี่เพื่อกระตุ้นแบตเตอรี่ให้ออกจากโหมดพักการทำงาน
11. การส่งข้อมูล: ข้อมูลเกี่ยวกับแรงดันไฟฟ้า ความจุ และกระแสไฟของแบตเตอรี่จะถูกส่งไปยังโดรน
12. คำแนะนำในการบำรุงรักษา: แบตเตอรี่จะตรวจสอบความแตกต่างของแรงดันไฟฟ้าระหว่างเซลล์แบตเตอรี่โดยอัตโนมัติและตัดสินใจว่าเป็นต้องบำรุงรักษาหรือไม่ หากจำเป็นต้องบำรุงรักษา ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่ทั้งสองจะกะพริบสองครั้งทุกวินาที และกะพริบเป็นเวลาสองวินาทีเมื่อผู้ใช้กดปุ่มเปิด/ปิดเพื่อตรวจสอบระดับแบตเตอรี่ ในกรณีนี้ หากใส่แบตเตอรี่เข้าไปในโดรนและเปิดเครื่องแล้ว โดรนจะไม่สามารถออกบินได้ และจะมีข้อความแจ้งเตือนการบำรุงรักษาใน DJI Fly หากไฟ LED ระดับแบตเตอรี่กะพริบเพื่อแสดงว่าต้องบำรุงรักษาหรือมีข้อความแจ้งเตือนการบำรุงรักษาใน DJI Fly ให้ทำตามคำแนะนำเพื่อชาร์จแบตเตอรี่ให้เต็ม จากนั้นปล่อยให้แบตเตอรี่พักเป็นเวลา 48 ชั่วโมง หากแบตเตอรี่ยังไม่ทำงานหลังจากทำการบำรุงรักษาสองครั้ง โปรดติดต่อฝ่ายสนับสนุนของ DJI

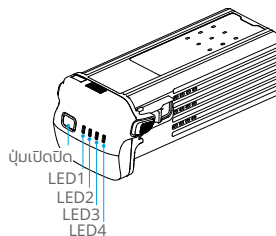


- โปรดดูแนวทางปฏิบัติเพื่อความปลอดภัยและสติ๊กเกอร์ที่แบตเตอรี่ก่อนใช้งาน ผู้ใช้ยอมรับผิดชอบอย่างเต็มที่สำหรับการฝ่าฝืนข้อกำหนดด้านความปลอดภัยที่ระบุไว้บนฉลาก

การใช้แบตเตอรี่

การตรวจสอบระดับแบตเตอรี่

กดปุ่มเปิดปิดหนึ่งครั้งเพื่อตรวจสอบระดับแบตเตอรี่เมื่อแบตเตอรี่ปิดอยู่



 โฟลว์ LED แสดงระดับแบตเตอรี่จะแสดงระดับพลังงานของแบตเตอรี่ระหว่างการชาร์จ สถานะของโฟลว์ LED กำหนดไว้ด้านล่าง:

 : โฟลว์ LED เปิด

 : โฟลว์ LED หมดประจุ

 : โฟลว์ LED ดับ

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

การเปิด/ปิดเครื่อง

กดปุ่มเปิด/ปิดหนึ่งครั้ง จากนั้นกดอีกครั้งค้างไว้สองวินาทีเพื่อเปิดหรือปิดแบตเตอรี่ โฟลว์ LED แสดงระดับแบตเตอรี่จะแสดงระดับแบตเตอรี่ เมื่อมีการกดปุ่มเปิดแบตเตอรี่ โฟลว์ LED แสดงระดับแบตเตอรี่จะดับลงเมื่อแบตเตอรี่ปิดการทำงาน

คำเตือนอุณหภูมิ

1. เมื่อบินในสภาวะแวดล้อมที่อุณหภูมิตั้งแต่ -10 - 5°C (14 - 41°F) จะทำให้ความจุของแบตเตอรี่ลดลงอย่างมาก ขอแนะนำให้โดรนบินอยู่ต่ำกว่าอุณหภูมิของแบตเตอรี่ ตรวจสอบให้แน่ใจว่าแบตเตอรี่เต็มที่แล้วก่อนขึ้นบิน
2. แบตเตอรี่ไม่สามารถใช้งานได้ในสภาวะแวดล้อมที่ต่ำกว่า -10° C (14° F)
3. เมื่ออยู่ในสภาวะแวดล้อมที่อุณหภูมิต่ำ ให้เลิกบินทันทีที่ DJI Fly แจ้งเตือนระดับแบตเตอรี่ต่ำ
4. เพื่อให้แน่ใจถึงสมรรถนะการทำงานสูงสุด ขอให้ดูแลให้แบตเตอรี่อยู่ในอุณหภูมิสูงกว่า 20° C (68° F)
5. ความจุของแบตเตอรี่ที่ลดลงในสภาวะแวดล้อมที่อุณหภูมิต่ำจะลดประสิทธิภาพการต้านแรงลมของโดรนบินด้วยความระมัดระวัง
6. บินด้วยความระมัดระวังเป็นพิเศษเมื่อบินในที่สูงที่มีอุณหภูมิต่ำ

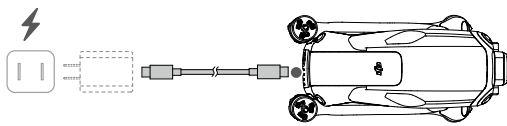
การชาร์จแบตเตอรี่

ชาร์จแบตเตอรี่ให้เต็มก่อนการใช้งานแต่ละครั้ง ขอแนะนำให้ใช้อุปกรณ์ชาร์จที่เป็นของ DJI เช่น ฮับชาร์จแบตเตอรี่ DJI Air 3, อะแดปเตอร์ชาร์จไฟ DJI 100W USB-C, ที่ชาร์จแบบพกพา DJI 65W หรือที่ชาร์จ USB Power Delivery อื่น ๆ เชื่อมชมร้านค้าออนไลน์อย่างเป็นทางการของ DJI สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับอุปกรณ์ชาร์จของ DJI อย่างเป็นทางการ

การใช้ที่ชาร์จ

1. เชื่อมต่อที่ชาร์จเข้ากับแหล่งจ่ายไฟ AC (100-240V, 50/60 Hz; ใช้สายไฟที่รองรับกับการชาร์จไฟ และใช้อะแดปเตอร์ชาร์จไฟหากจำเป็น)
2. เชื่อมต่อโดรนเข้ากับที่ชาร์จโดยใช้สายชาร์จแบตเตอรี่ โดยที่แบตเตอรี่ปิดการทำงานอยู่
3. โฟลว์ LED แสดงระดับแบตเตอรี่จะแสดงระดับของแบตเตอรี่ระหว่างที่กำลังชาร์จ

4. เมื่อไฟ LED บอกระดับต่ำลง แสดงว่าแบตเตอรี่ชาร์จเต็มแล้ว ถอดอะแดปเตอร์ออก เมื่อแบตเตอรี่ชาร์จเต็มแล้ว



- ⚠ ห้ามชาร์จแบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะทันทีหลังจากเพิ่งบินเสร็จ เนื่องจากอุณหภูมิอาจสูงเกินไป ปล่อยให้แบตเตอรี่เย็นลงจนอยู่ที่อุณหภูมิห้องก่อนจะชาร์จอีกครั้ง
- เครื่องชาร์จจะหยุดชาร์จแบตเตอรี่ เมื่ออุณหภูมิของเซลล์ไฟฟ้าแบตเตอรี่ไม่อยู่ในช่วง 5 ถึง 40° C (41 ถึง 104° F) อุณหภูมิที่เหมาะสมในการชาร์จคือตั้งแต่ 22 - 28° C (71.6 - 82.4° F)
- ควรชาร์จแบตเตอรี่ให้เต็มอย่างน้อยหนึ่งครั้งทุกสามเดือนเพื่อให้แบตเตอรี่ไม่เสื่อม
- 💡 • ขอแนะนำให้คายประจุแบตเตอรี่ให้เหลือ 30% หรือต่ำกว่า ก่อนมีการขนส่ง ซึ่งสามารถทำได้โดยการบินโดรนนอกอาคารจนกระทั่งเหลือแบตเตอรี่น้อยกว่า 30%

ตารางด้านล่างแสดงสถานะของไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่ระหว่างที่กำลังชาร์จ

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

การใช้สำหรับการชาร์จ

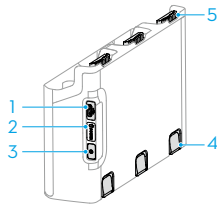


ไปที่ลิงก์ด้านล่างเพื่อดูวิดีโอสอนการใช้งานอัปชาร์จแบตเตอรี่ DJI Air 3



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

อับชาร์จแบตเตอรี่ DJI Air 3 ออกแบบมาเพื่อชาร์จแบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะได้สูงสุดสามก้อน หลังจากติดตั้งแบตเตอรี่อัจฉริยะสำหรับเที่ยวบินแล้ว อับสำหรับการชาร์จสามารถจ่ายไฟไปยังอุปกรณ์ภายนอกผ่านพอร์ต USB-C เช่น รั่มคอนโทรลหรือโทรศัพท์มือถือ อับสำหรับการชาร์จยังสามารถใช้ฟังก์ชันการสะสมพลังงานเพื่อถ่ายโอนพลังงานที่เหลืออยู่ของแบตเตอรี่พลังงานต่ำหลายก้อนไปยังแบตเตอรี่ที่พลังงานเหลืออยู่มากที่สุด

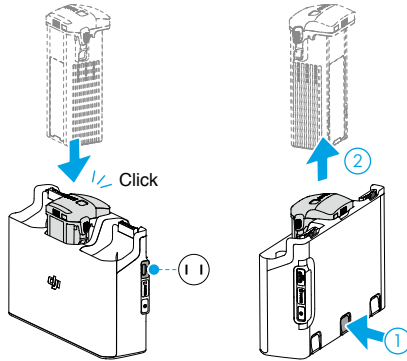


- 1. ช่องเสียบ USB-C
- 2. 1W LED แสดงสถานะ
- 3. ปุ่มฟังก์ชัน
- 4. ปุ่มปลดแบตเตอรี่
- 5. ช่องแบตเตอรี่

-
- อับสำหรับการชาร์จสามารถใช้ได้กับแบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะ: BWX233-4241-14.76 เท่านั้น อย่าใช้อับสำหรับการชาร์จกับแบตเตอรี่รุ่นอื่น ๆ
 - วางอับสำหรับการชาร์จบนพื้นผิวที่เรียบและมั่นคงโดยมีกระเปาะระบายอากาศที่ดีเมื่อชาร์จอุปกรณ์ภายนอกหรือกำลังสะสมพลังงาน ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์มีอุณหภูมิความร้อนที่เหมาะสมเพื่อป้องกันอันตรายจากเพลิงไหม้
 - อย่าสัมผัสขั้วโลหะบนพอร์ตแบตเตอรี่ ทำความสะอาดขั้วโลหะด้วยผ้าที่แห้งและสะอาด หากมีฝุ่นเกาะสะสมที่สังเกตเห็นได้
 - ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ชาร์จแบตเตอรี่ที่มีพลังงานแบตเตอรี่ต่ำก่อนเวลา ขอบแนะนำให้เก็บแบตเตอรี่ไว้ในอับสำหรับการชาร์จ อับสำหรับการชาร์จจะตรวจสอบพลังงานแบตเตอรี่โดยอัตโนมัติทุกวัน เมื่อแบตเตอรี่มีระดับพลังงาน 0% แบตเตอรี่ที่มีระดับพลังงานสูงจะชาร์จแบตเตอรี่ที่มีระดับพลังงานต่ำกว่าพลังงานจะถึง 5% เพื่อป้องกันการคายประจุมากเกินไป

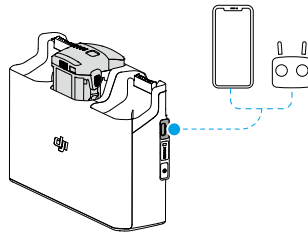
การชาร์จแบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะ

- 1. ใส่แบตเตอรี่ลงในอับสำหรับการชาร์จจนกว่าจะได้ยินเสียงคลิก
- 2. เชื่อมต่ออับสำหรับการชาร์จเข้ากับปลั๊กไฟโดยใช้เครื่องชาร์จ แนะนำให้ใช้อะแดปเตอร์ชาร์จไฟ DJI 100W USB-C จะชาร์จแบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะที่มีระดับพลังงานสูงสุดก่อน และจากนั้นจะชาร์จแบตเตอรี่ที่เหลือตามลำดับระดับพลังงาน 1W LED แสดงสถานะแสดงระดับแบตเตอรี่ระหว่างการชาร์จ ดูหัวข้อคำอธิบาย 1W LED แสดงสถานะสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับรูปแบบการกะพริบของ 1W LED แสดงสถานะ
- 3. สามารถเก็บแบตเตอรี่ไว้ในอับสำหรับการชาร์จได้หลังจากการชาร์จ กดปุ่มปลดล็อกแบตเตอรี่ค้างไว้เพื่อถอดแบตเตอรี่ที่เชื่อมจากอับชาร์จ



การใช้ขั้วสำหรับการชาร์จเป็นพาวเวอร์แบงค์

1. ใส่แบตเตอรี่หนึ่งก้อนขึ้นไปลงในขั้วสำหรับการชาร์จ เชื่อมต่ออุปกรณ์ภายนอกผ่านพอร์ต USB-C เช่น โทรศัพท์มือถือหรือรีโมทคอนโทรล
2. กดปุ่มฟังก์ชัน และไฟ LED แสดงสถานะของขั้วสำหรับการชาร์จจะเปลี่ยนเป็นสีเขียวไม่กระพริบ แบตเตอรี่ที่มีระดับพลังงานต่ำสุดจะถูกใช้งานจนหมดก่อน ต่อด้วยแบตเตอรี่ที่เหลือตามลำดับ
3. หากต้องการหยุดชาร์จอุปกรณ์ภายนอก ให้ถอดอุปกรณ์ภายนอกออกจากขั้วสำหรับการชาร์จ



• หากประจุแบตเตอรี่เหลือต่ำกว่า 7% แบตเตอรี่จะไม่สามารถชาร์จอุปกรณ์ภายนอกได้

กำลังสะสมพลังงาน

1. ใส่แบตเตอรี่มากกว่าหนึ่งก้อนเข้าไปในขั้วสำหรับการชาร์จ และกดปุ่มฟังก์ชันค้างไว้จนกว่าไฟ LED แสดงสถานะจะเปลี่ยนเป็นสีเขียว ไฟ LED แสดงสถานะของขั้วสำหรับการชาร์จจะกระพริบเป็นสีเขียว และจะประจุต่อไปจนจากแบตเตอรี่ที่มีระดับพลังงานต่ำสุดไปยังแบตเตอรี่ที่มีระดับพลังงานสูงสุด
2. หากต้องการหยุดสะสมพลังงาน ให้กดปุ่มฟังก์ชันค้างไว้จนกว่าไฟ LED แสดงสถานะจะเปลี่ยนเป็นสีเหลือง หลังจากหยุดสะสมพลังงาน ให้กดปุ่มฟังก์ชันเพื่อตรวจสอบระดับพลังงานของแบตเตอรี่

- 
- การสะสมพลังงานจะหยุดโดยอัตโนมัติในสถานการณ์ต่อไปนี้:
 - a. แบตเตอรี่ที่รับพลังงานได้ชาร์จจนเต็ม หรือพลังงานของแบตเตอรี่ขาดเหลือต่ำกว่า 5%
 - b. ที่ชาร์จหรืออุปกรณ์ภายนอกที่ต่อกับฮับสำหรับการชาร์จหรือแบตเตอรี่ใด ๆ ถูกใส่หรือดึงออกจากฮับชาร์จในระหว่างการสะสมพลังงาน
 - c. การสะสมของพลังงานหยุดลงนานกว่า 15 นาทีเนื่องจากอุณหภูมิแบตเตอรี่ผิดปกติ
 - หลังจากสะสมพลังงานแล้ว ให้ชาร์จแบตเตอรี่ที่มีระดับพลังงานต่ำสุดโดยเร็วที่สุดเพื่อหลีกเลี่ยงการคายประจุ

คำอธิบายไฟแสดงสถานะ LED

รูปแบบการกะพริบ		รายละเอียด
	สีเหลืองค้าง	ฮับสำหรับการชาร์จว่างอยู่
	กะพริบเป็นสีเขียว	กำลังชาร์จแบตเตอรี่หรือสะสมพลังงาน
	สีเขียวค้าง	แบตเตอรี่ทั้งหมดชาร์จเต็มแล้วหรือกำลังจ่ายไฟให้กับอุปกรณ์ภายนอก
	ไฟกะพริบสีเหลือง	อุณหภูมิของแบตเตอรี่ต่ำหรือสูงเกินไป (ไม่จำเป็นต้องดำเนินการเพิ่มเติม)
	สีแดงค้าง	แหล่งจ่ายไฟมีข้อผิดพลาดหรือแบตเตอรี่มีข้อผิดพลาด (ถอดและใส่แบตเตอรี่อีกครั้งหรือถอดปลั๊กและเสียบที่ชาร์จใหม่)

กลไกการป้องกันแบตเตอรี่

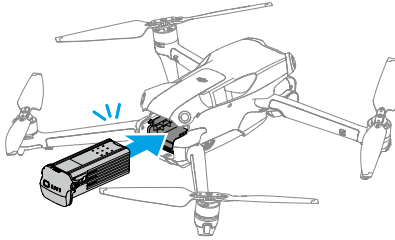
1w LED แสดงระดับแบตเตอรี่สามารถแสดงการแจ้งเตือนเพื่อป้องกันแบตเตอรี่จากสภาวะในการชาร์จที่ผิดปกติได้

กลไกการป้องกันแบตเตอรี่					
LED1	LED2	LED3	LED4	รูปแบบการกะพริบ	Status (สถานะ)
				LED2 กะพริบสองครั้งต่อวินาที	ตรวจพบกระแสไฟเกิน
				LED2 กะพริบสามครั้งต่อวินาที	ตรวจพบการลัดวงจร
				LED3 กะพริบสองครั้งต่อวินาที	ตรวจพบการชาร์จมากเกินไป
				LED3 กะพริบสามครั้งต่อวินาที	ตรวจพบไฟเกินที่อะแดปเตอร์
				LED4 กะพริบสองครั้งต่อวินาที	อุณหภูมิในการชาร์จต่ำไป
				LED4 กะพริบสามครั้งต่อวินาที	อุณหภูมิในการชาร์จสูงไป

ถ้ากลไกการป้องกันแบตเตอรี่ทำงาน การจะชาร์จใหม่อีกครั้งจำเป็นต้องถอดแบตเตอรี่จากอะแดปเตอร์ออกก่อน จากนั้นค่อยเสียบใหม่อีกครั้ง หากอุณหภูมิในการชาร์จผิดปกติ รอให้อุณหภูมิกลับสู่ระดับปกติเสียก่อน แบตเตอรี่จะชาร์จต่อโดยอัตโนมัติโดยไม่ต้องถอดปลั๊กและเสียบที่ชาร์จอีกครั้ง

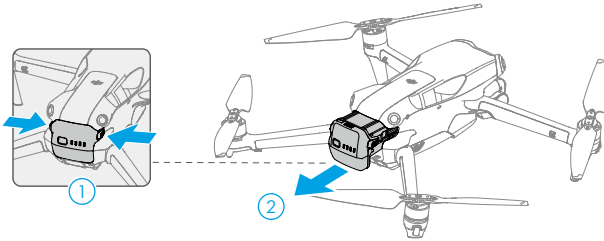
การใส่แบตเตอรี่อัจฉริยะ:

ใส่แบตเตอรี่อัจฉริยะลงในช่องเสียบแบตเตอรี่ของโดรน ตรวจสอบให้แน่ใจว่าใส่แบตเตอรี่จนสุดพร้อมกับเสียงคลิก ซึ่งบ่งชี้ว่าหัวสายรัดแบตเตอรี่ยึดแน่นดีแล้ว



การถอดแบตเตอรี่อัจฉริยะ:

กดปลดล็อกตัวล็อกตรงส่วนด้านข้างของแบตเตอรี่ เพื่อถอดออกจากช่องใส่

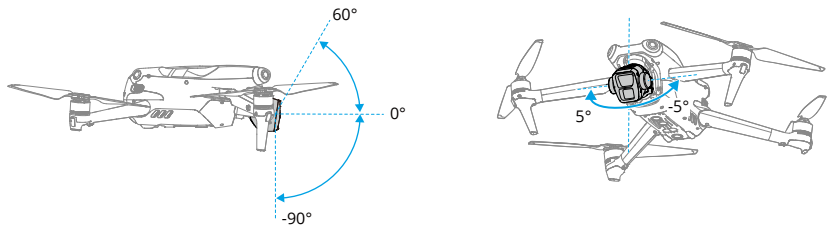


- ห้ามใส่หรือถอดแบตเตอรี่ในขณะที่โดรนเปิดอยู่
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าแบตเตอรี่ได้รับการติดตั้งอย่างแน่นหนา

กิมบอลและกล้อง

ลักษณะของกิมบอล

กิมบอล 3 แกน ทำให้กล้องมีความนิ่ง ทำให้คุณได้ภาพที่ชัดและนิ่ง และวิดีโอที่ความเร็วในการบินสูง กิมบอลมีขอบเขตการควบคุมการก้มเงย -90° ถึง +60° และมีขอบเขตการควบคุมการแพน -5° ถึง +5°



ใช้ตัวปรับกิมบอลบนรีโมทคอนโทรลเพื่อควบคุมการก้มเงยของกิมบอล หรืออีกทางหนึ่งคือทำผ่านมุมมองกล้องใน DJI Fly กดหน้าจอล้างไวจบนกระทั่งแถบปรับกิมบอลปรากฏขึ้น ลากแถบขึ้นหรือลงเพื่อควบคุมการก้มเงย และลากไปทางซ้ายหรือขวาเพื่อควบคุมการแพน

โหมดการใช้งานกิมบอล

มีโหมดการใช้งานกิมบอลอยู่สองแบบ เปลี่ยนโหมดการใช้งานที่แตกต่างกันด้วย DJI Fly

โหมดติดตาม: มุมเอียงของกิมบอลจะคงที่เมื่อเทียบกับระนาบแนวนราบ ผู้ใช้สามารถปรับความเอียงของกิมบอลได้ โหมดนี้เหมาะสำหรับการถ่ายภาพนิ่ง

โหมด FPV: เมื่อโดรนกำลังบินไปข้างหน้า กิมบอลจะปรับไปตามการเคลื่อนที่ของโดรนเพื่อมอบประสบการณ์การบินแบบมุมมองบุคคลที่หนึ่ง

- 
- ห้ามแตะหรือเคาะกิมบอลหลังจากที่โดรนเปิดเครื่องแล้ว กรุณารับมือจากพื้นที่ปลอดภัยและราบเรียบเพื่อป้องกันกิมบอลในช่วงขึ้นบิน
 - หลังจากติดตั้งเลนส์มุมกว้างแล้ว ตรวจสอบให้แน่ใจว่ากิมบอลอยู่ในแนวระดับและเลื่อนไปข้างหน้าก่อนทำการบินขึ้น เพื่อให้โดรนสามารถตรวจจับสถานะการติดตั้งเลนส์มุมกว้างได้อย่างถูกต้อง กิมบอลจะอยู่ในแนวระดับเมื่อเปิดใช้งานโดรน หากกิมบอลหมุน ให้ตั้งศูนย์กิมบอลอีกครั้งโดยใช้รีโมทคอนโทรลหรือ DJI Fly ดังนี้:
 - a. แตะ Recenter Gimbal ในหน้า Settings > Control ของ DJI Fly
 - b. กดปุ่ม Fn (DJI RC-N2) หรือปุ่ม C1 (DJI RC 2) ที่ปรับแต่งได้บนรีโมทคอนโทรล ฟังก์ชันค่าเริ่มต้นกำลังปรับตำแหน่งให้กิมบอลอยู่ตรงศูนย์กลางหรือเอียงกิมบอลลงไปด้านล่าง ซึ่งสามารถปรับแต่งได้
 - ฟังก์ชัน Pano และ Asteroid จะไม่สามารถใช้งานได้หลังจากติดตั้งเลนส์มุมกว้างแล้ว
 - ความแม่นยำของกิมบอลอาจเสียหายได้จากการเล่นหรือกระแทก ซึ่งอาจทำให้กิมบอลทำงานผิดปกติ
 - อย่าให้ฝุ่นหรือทรายเกาะบนกิมบอล โดยเฉพาะอย่างยิ่งอย่าให้เข้าไปในมอเตอร์ของกิมบอล
 - มอเตอร์กิมบอลอาจเข้าสู่โหมดป้องกันตัวเอง หากมีวัตถุอื่นกีดขวางกิมบอล เมื่อโดรนอยู่บนพื้นที่ไม่สม่ำเสมอหรือบนพื้นหญ้า หรือหากกิมบอลเจอกับแรงกระแทกด้านนอกอย่างแรง เช่น การเล่น
 - ห้ามกระแทกกิมบอลหลังจากที่เปิดโดรนแล้ว
 - ห้ามเพิ่มน้ำหนักใดก็ตามกับกิมบอลนอกเหนือไปจากการติดตั้งอุปกรณ์เสริมของแท้ เนื่องจากอาจทำให้กิมบอลทำงานผิดปกติหรืออาจทำให้มอเตอร์เสียหายถาวรได้
 - ถอดตัวครอบกิมบอลออกก่อนจะเปิดเครื่องโดรน ใส่ตัวป้องกันกิมบอลเมื่อไม่ได้ใช้งาน

- การบินในสภาวะหมอกหนาหรือเมฆครึ้มอาจทำให้กิมบอลเปียก ซึ่งทำให้กิมบอลใช้การไม่ได้ชั่วคราว เมื่อกิมบอลแห้งแล้ว กิมบอลจะกลับสู่สภาวะปกติ

คุณลักษณะของกล้อง

DJI Air 3 มีระบบกล้องคู่ซึ่งประกอบด้วยกล้องมุมกว้างและกล้องเทเลซูมระยะกลาง เหมาะสำหรับการถ่ายภาพในสถานการณ์ต่าง ๆ

กล้องมุมกว้างมีเซ็นเซอร์ CMOS ขนาด 1/1.3 นิ้ว พร้อมพิกเซลที่ถ่ายได้ 48MP ด้วยรูรับแสง f/1.7 และทางยาวโฟกัสมีค่าเทียบเท่ากับ 24 มม. กล้องมุมกว้างจึงสามารถถ่ายภาพได้ตั้งแต่ 1 ม. ถึงระยะอนันต์ สามารถถ่ายวิดีโอ 4K 60fps และถ่ายภาพ 48MP และรองรับการซูมสูงสุด 3 เท่า

กล้องเทเลซูมระยะกลางมีเซ็นเซอร์ CMOS ขนาด 1/1.3 นิ้ว พร้อมพิกเซลที่ถ่ายได้ 48MP กล้องเทเลซูมระยะกลางสามารถถ่ายภาพได้ตั้งแต่ระยะ 3 ม. ถึงระยะอนันต์ และสามารถถ่ายวิดีโอ 4K 60fps และภาพถ่าย 48MP ได้ด้วยรูรับแสง f/2.8 และทางยาวโฟกัสมีค่าเทียบเท่ากับ 70 มม. นอกจากนี้ ยังรองรับการซูมสูงสุด 9 เท่า



- อย่าให้เลนส์กล้องอยู่ในสภาพแวดล้อมที่มีแสงเลเซอร์ เช่น การแสดงเลเซอร์ หรือหันกล้องไปที่แหล่งกำเนิดแสงที่มีความเข้มข้นเป็นเวลานาน เช่น ดวงอาทิตย์ในวันที่อากาศแจ่มใส เพื่อหลีกเลี่ยงไม่ให้เซ็นเซอร์ได้รับความเสียหาย
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุณหภูมิและความชื้นเหมาะสมสำหรับกล้องในระหว่างการใช้งานและในการเก็บรักษา
- ใช้น้ำยาทำความสะอาดเลนส์เพื่อทำความสะอาดเลนส์เพื่อไม่ให้เกิดความเสียหายหรือคุณภาพภาพที่ไม่ดี
- ห้ามปิดกั้นรูระบายอากาศที่กล้อง เพราะเมื่อความร้อนเพิ่มขึ้นอาจทำให้อุปกรณ์เสียหายและผู้ใช้บาดเจ็บได้
- กล้องอาจโฟกัสไม่ถูกต้องในสถานการณ์ต่อไปนี้:
 - a. การถ่ายภาพวัตถุผิดจากระยะไกล
 - b. การถ่ายภาพวัตถุที่มีรูปแบบและพื้นผิวที่ดูซ้ำกัน หรือวัตถุที่ไม่มีรูปแบบหรือพื้นผิวที่ชัดเจน
 - c. การถ่ายภาพวัตถุที่บิ่นวาวหรือสะท้อนแสง (เช่น ไฟถนนและกระจก)
 - d. การถ่ายภาพวัตถุที่มีแสงกะพริบ
 - e. การถ่ายภาพวัตถุที่เคลื่อนไหวเร็ว
 - f. เมื่อโดรน/กิมบอลเคลื่อนที่อย่างรวดเร็ว
 - g. การถ่ายภาพวัตถุที่มีระยะห่างต่างกันในระยะโฟกัส

การจัดเก็บและการส่งออกภาพถ่ายและวิดีโอ

การจัดเก็บภาพภาพและวิดีโอ

DJI Air 3 มีพื้นที่จัดเก็บในตัว 8 GB และรองรับการใช้การ์ด microSD เพื่อจัดเก็บภาพถ่ายและวิดีโอของคุณ จะต้องใช้การ์ด microSD แบบ SDXC หรือ UHS-I เพื่อให้อ่านข้อมูลและการบันทึกข้อมูลทำได้รวดเร็ว ซึ่งเป็นสิ่งจำเป็นสำหรับข้อมูลวิดีโอความละเอียดสูง โปรดดูที่ส่วนข้อมูลจำเพาะสำหรับข้อมูลเพิ่มเติม เกี่ยวกับการ์ด microSD ที่แนะนำ

การส่งออกภาพถ่ายและวิดีโอ

- ใช้ QuickTransfer เพื่อส่งออกสลิปที่ถ่ายมาไปยังอุปกรณ์เคลื่อนที่
- เชื่อมต่อโดรนกับคอมพิวเตอร์โดยใช้สายข้อมูล ส่งออกสลิปที่ถ่ายมาจากพื้นที่จัดเก็บข้อมูลในตัวโดรน หรือในการ์ด microSD ที่ติดตั้งไว้บนโดรน ไม่จำเป็นต้องเปิดเครื่องโดรนในระหว่างกระบวนการส่งออก
- นำการ์ด microSD ออกจากโดรนและเสียบเข้ากับเครื่องอ่านการ์ด และส่งออกสลิปที่ถ่ายมาในการ์ด microSD ผ่านเครื่องอ่านการ์ด

- ⚠️ ห้ามถอดการ์ด microSD ออกจากโดรนขณะถ่ายภาพหรือวิดีโอ มิฉะนั้น การ์ด microSD อาจเสียหายได้
- เพื่อให้แน่ใจถึงความเสถียรของระบบกล้อง การบันทึกวิดีโอจำกัดไว้ที่ 30 นาที
- ตรวจสอบการตั้งค่ากล้องก่อนใช้งานเพื่อให้แน่ใจว่าได้ตั้งค่าไว้อย่างถูกต้องแล้ว
- ก่อนถ่ายภาพหรือวิดีโอสำคัญ กรุณาทดสอบถ่ายภาพสองสามภาพเพื่อทดสอบว่ากล้องทำงานได้ถูกต้อง
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าปิดโดรนอย่างถูกต้อง ไม่เช่นนั้น พารามิเตอร์กล้องจะไม่ได้รับการบันทึกไว้ และวิดีโอที่คุณบันทึกไว้อาจได้รับผลกระทบได้ DJI ไม่รับผิดชอบต่อความเสียหายใด ๆ อันเนื่องมาจากภาพหรือวิดีโอที่บันทึกไว้ในแบบที่อุปกรณ์ไม่สามารถอ่านข้อมูลได้

QuickTransfer

DJI Air 3 สามารถเชื่อมต่อโดยตรงกับอุปกรณ์เคลื่อนที่ผ่าน Wi-Fi ทำให้ผู้ใช้สามารถดาวน์โหลดภาพถ่ายและวิดีโอจากโดรนไปยังอุปกรณ์เคลื่อนที่ผ่าน DJI Fly โดยไม่ต้องใช้รีโมทคอนโทรล ผู้ใช้ยังได้เพลิดเพลินกับการดาวน์โหลดที่รวดเร็วและสะดวกสบายยิ่งขึ้นด้วยอัตราการส่งข้อมูลสูงสุดถึง 30 MB/s

การใช้งาน

วิธีที่ 1: เมื่ออุปกรณ์เคลื่อนที่ไม่ได้เชื่อมต่อกับรีโมทคอนโทรล

- เปิดเครื่องและรอนกว่าการทดสอบวินิจฉัยตนเองของโดรนจะเสร็จสมบูรณ์
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเปิดใช้งาน Bluetooth และ Wi-Fi ในอุปกรณ์เคลื่อนที่แล้ว เปิดแอป DJI Fly และข้อความแจ้งจะปรากฏขึ้นเพื่อเชื่อมต่อกับโดรน
- แตะเชื่อมต่อ เมื่อเชื่อมต่อสำเร็จ จะสามารถเข้าถึงและดาวน์โหลดไฟล์จากโดรนได้ด้วยความเร็วสูง เมื่อเชื่อมต่อโทรศัพท์เคลื่อนที่กับโดรนเป็นครั้งแรก ให้กดปุ่มเปิดปิดบนโดรนค้างไว้เป็นเวลาสองวินาทีเพื่อยืนยัน

วิธีที่ 2: เมื่ออุปกรณ์เคลื่อนที่เชื่อมต่อกับรีโมทคอนโทรล

- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าโดรนเชื่อมต่อกับอุปกรณ์เคลื่อนที่ผ่านรีโมทคอนโทรลและมอเตอร์ปิด
- เปิดใช้งาน Bluetooth และ Wi-Fi บนอุปกรณ์เคลื่อนที่
- เปิด DJI Fly เข้าสู่การเล่นย้อนกลับ และแตะ  ที่มุมขวาบน เพื่อเข้าถึงไฟล์ที่โดรน เพื่อดาวน์โหลดด้วยความเร็วสูง

- ⚠️ DJI RC 2 ไม่รองรับ QuickTransfer
- อัตราการดาวน์โหลดสูงสุดสามารถทำได้เฉพาะในประเทศและภูมิภาคที่กฎหมายและข้อบังคับอนุญาตให้ใช้ความถี่ 5.8 GHz เมื่อใช้อุปกรณ์ที่รองรับย่านความถี่ 5.8 GHz และการเชื่อมต่อ Wi-Fi และในสภาพแวดล้อมที่ไม่มีสัญญาณรบกวนหรือสิ่งกีดขวาง หากตามข้อบังคับท้องถิ่น (เช่น ในญี่ปุ่น) ไม่อนุญาตให้ใช้ย่านความถี่ 5.8 GHz หรืออุปกรณ์เคลื่อนที่ของผู้ใช้ไม่รองรับย่านความถี่ 5.8 GHz หรือสิ่งแวดล้อมมีการรบกวนอย่างรุนแรง QuickTransfer จะใช้ย่านความถี่ 2.4 GHz และอัตราการดาวน์โหลดสูงสุดจะลดลงเป็น 6 MB/s
- ก่อนจะใช้ QuickTransfer ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้เปิดใช้งาน Bluetooth, Wi-Fi และบริการระบุตำแหน่งบนโทรศัพท์เคลื่อนที่แล้ว
- เมื่อใช้ QuickTransfer ไม่จำเป็นต้องป้อนรหัสผ่าน Wi-Fi ในหน้าการตั้งค่าของโทรศัพท์เคลื่อนที่เพื่อเชื่อมต่อ เปิดแอป DJI Fly และข้อความแจ้งจะปรากฏขึ้นเพื่อเชื่อมต่อกับโดรน
- ใช้ QuickTransfer ในสภาพแวดล้อมที่ไม่มีสิ่งกีดขวางโดยไม่มีสัญญาณรบกวนและอยู่ห่างจากแหล่งที่มาของสัญญาณรบกวน เช่น เราเตอร์ไร้สาย ลำโพง Bluetooth หรือหูฟัง

รีโมทคอนโทรล

ส่วนนี้อธิบายถึงคุณลักษณะของรีโมทคอนโทรล รวมถึงคำแนะนำสำหรับการควบคุมโดรนและกล้อง

รีโมทคอนโทรล

DJI RC 2

รีโมทคอนโทรล DJI RC 2 จะมีการส่งสัญญาณวิดีโอ O4 เมื่อใช้กับ DJI Air 3 และทำงานที่ย่านความถี่ 2.4 GHz, 5.8 GHz และ 5.1 GHz สามารถเลือกช่องทางการส่งสัญญาณที่ดีที่สุดโดยอัตโนมัติและสามารถส่งมุมมองสดขนาด 1080p 60fps HD จากโดรนไปยังรีโมทคอนโทรลได้ในระยะสูงสุด 20 กม. (12.4 ไมล์) (สอดคล้องตามมาตรฐาน FCC และวัดในพื้นที่โล่งกว้างโดยไม่มีสัญญาณรบกวน) มาพร้อมหน้าจอสัมผัสขนาด 5.5 นิ้ว (ความละเอียด 1920×1080 พิกเซล) และการควบคุมที่หลากหลายและปุ่มที่ปรับได้ DJI RC 2 ช่วยให้ผู้ใช้สามารถควบคุมโดรนและเปลี่ยนการตั้งค่าโดรนจากระยะไกลได้อย่างง่ายดาย DJI RC 2 มาพร้อมกับฟังก์ชันอื่น ๆ มากมาย เช่น GNSS ในตัว (GPS+Galileo+BeiDou), การเชื่อมต่อ Bluetooth และ Wi-Fi

รีโมทคอนโทรลมีก้านควบคุมแบบถอดออกได้ ลำโพงในตัว ที่จัดเก็บข้อมูลภายใน 32GB และรองรับการใช้การ์ด microSD หากมีความต้องการที่จัดเก็บข้อมูลเพิ่มเติม

แบตเตอรี่ขนาด 6200mAh 22.32Wh ทำให้สามารถใช้งานรีโมทคอนโทรลได้นานสูงสุดสามชั่วโมง

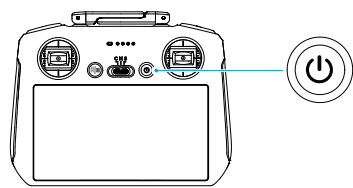
- 
- สามารถใช้ย่านความถี่ 5.1 GHz ได้เฉพาะในประเทศและภูมิภาคที่กฎหมายและระเบียบข้อบังคับในท้องถิ่นอนุญาต

การใช้งาน

การเปิด/ปิดเครื่อง

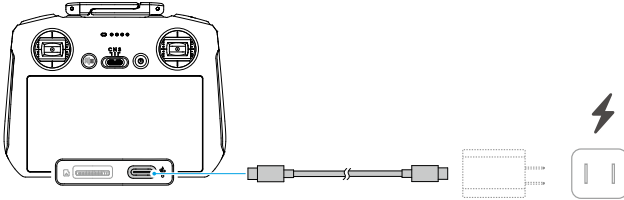
กดปุ่มเปิดปิดหนึ่งครั้งเพื่อตรวจสอบระดับแบตเตอรี่ปัจจุบัน

กดหนึ่งครั้งและกดค้างอีกครั้งเพื่อเปิดหรือปิดรีโมทคอนโทรล



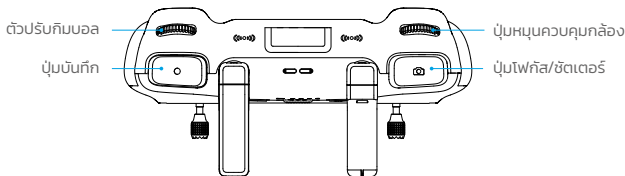
การชาร์จแบตเตอรี่

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



การควบคุมกิมบอลและกล้อง

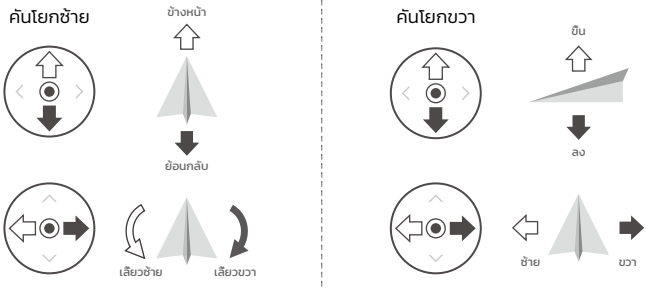
1. **ปุ่มโฟกัส/ชัตเตอร์:** กดลงครึ่งหนึ่งเพื่อโฟกัสอัตโนมัติและกดลงจนสุดเพื่อถ่ายภาพ
2. **ปุ่มบันทึก:** กดหนึ่งครั้งเพื่อเริ่มหรือหยุดการบันทึก
3. **แป้นหมุนควบคุมกล้อง:** ใช้เพื่อปรับการซูมโดยค่าเริ่มต้น ฟังก์ชันการหมุนสามารถตั้งค่าเพื่อปรับทางยาวโฟกัส, EV, รูรับแสง, ความไวชัตเตอร์ และ ISO ได้
4. **ตัวปรับกิมบอล:** ควบคุมการก้มเงยของกิมบอล



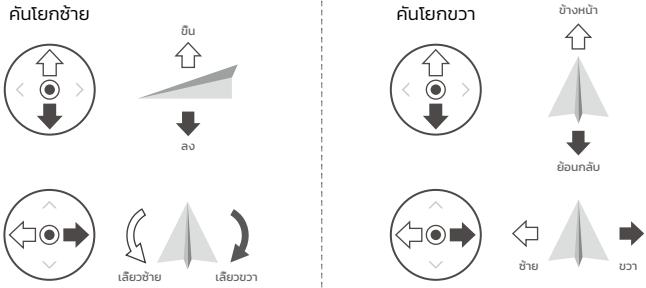
การควบคุมโดรน

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

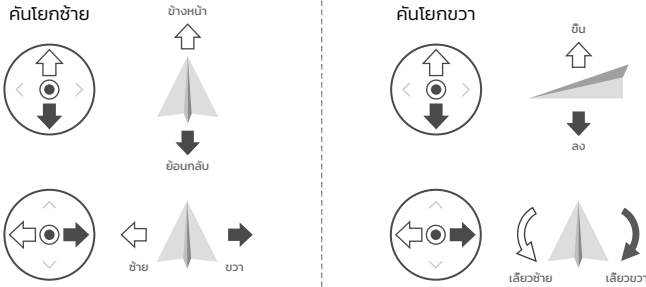
โหมด 1



โหมด 2



โหมด 3



โหมดควบคุมที่เป็นค่าเริ่มต้นของรีโมทคอนโทรลคือ โหมด 2 ในคู่มือนี้ จะใช้โหมด 2 เป็นตัวอย่างเพื่อแสดงวิธีการใช้คันบังคับ

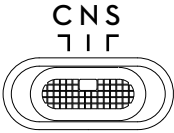
- ตำแหน่งกลางของคันโยก: คันบังคับอยู่ตรงกลาง
- การขยับคันบังคับ: ดันคันบังคับออกจากตำแหน่งกึ่งกลาง

รีโมทคอนโทรล (โหมด 2)	โดรน	หมายเหตุ
		คันโยกการบินขึ้น/ลงแนวดิ่ง: ขยับคันโยกซ้ายขึ้นหรือลงเพื่อเปลี่ยนแปลงระดับความสูงของโดรน • ผลักคันโยกขึ้นเพื่อเพิ่มระดับความสูง • ดันคันโยกลงเพื่อลดระดับ • ถ้าคันโยกอยู่ตรงกลาง โดรนจะลอยอยู่กับที่ • ยิ่งดันโยกถูกดันออกไปจากศูนย์กลางมากเท่าไร โดรนก็จะเปลี่ยนแปลงระดับความสูงได้เร็วขึ้นเท่านั้น ใช้คันโยกด้านซ้ายเพื่อลงจอด เมื่อมอเตอร์หมุนด้วยความเร็วรอบเดินเบา ผลักคันโยกอย่างนุ่มนวลเสมอ เพื่อป้องกันการเปลี่ยนระดับอย่างทันทีทันใดหรือไม่คาดคิด
		คันโยกการหันไปทางซ้าย/ขวา (Yaw): ขยับคันโยกซ้ายไปทางซ้ายหรือขวาเพื่อควบคุมทิศทางของโดรน • ผลักคันโยกไปทางซ้ายเพื่อหมุนโดรนทวนเข็มนาฬิกา และไปทางขวาเพื่อหมุนโดรนตามเข็มนาฬิกา • ถ้าคันโยกอยู่ตรงกลาง โดรนจะลอยอยู่กับที่ • ยิ่งผลักคันโยกออกไปห่างจากศูนย์กลางเท่าไร โดรนก็จะหมุนเร็วขึ้นเท่านั้น
		คันโยกการเดินหน้า/ถอยหลัง (Pitch): ขยับคันโยกทางขวาขึ้นและลงเพื่อเปลี่ยนมุมยก-เงยของโดรน • ผลักคันโยกขึ้นเพื่อบินไปข้างหน้า • หรือผลักลงเพื่อบินถอยหลัง • ถ้าคันโยกอยู่ตรงกลาง โดรนจะลอยอยู่กับที่ • ยิ่งผลักคันโยกออกไปห่างจากศูนย์กลางเท่าไร โดรนก็จะเคลื่อนที่เร็วขึ้นเท่านั้น
		คันโยกการเอียงไปทางซ้าย/ขวา (Roll): การขยับคันโยกทางขวาไปทางซ้ายหรือขวาวจะเปลี่ยนการเอียงซ้าย-ขวาของโดรน • ผลักคันโยกไปทางซ้ายเพื่อบินไปทางซ้าย • และผลักไปทางขวาเพื่อบินไปทางขวา • ถ้าคันโยกอยู่ตรงกลาง โดรนจะลอยอยู่กับที่ • ยิ่งผลักคันโยกออกไปห่างจากศูนย์กลางเท่าไร โดรนก็จะเคลื่อนที่เร็วขึ้นเท่านั้น

เปลี่ยนโหมดการบิน

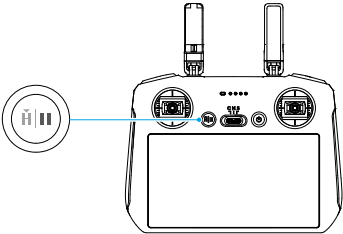
เลื่อนสวิตช์เพื่อเลือกโหมดการบินที่ต้องการ

ตำแหน่ง	โหมดการบิน
S	โหมด Sport
N	โหมด Normal
C	โหมด Cine



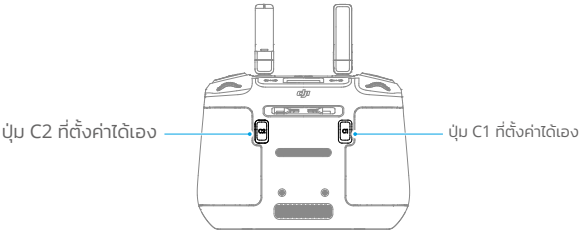
ปุ่ม Flight Pause (หยุดบินชั่วคราว)/RTH (กลับจุดขึ้นบิน)

กดหนึ่งครั้งเพื่อทำให้โดรนเบรกและบินอยู่กับที่ กดปุ่มค้างไว้จนกระทั่งรีโมทคอนโทรลส่งเสียงบี๊ปและเริ่ม RTH และโดรนจะกลับไปจุดขึ้นบินที่บันทึกไว้ล่าสุด กดปุ่มนี้อีกครั้งเพื่อยกเลิกคำสั่ง RTH และกลับไปควบคุมโดรนอีกครั้ง



ปุ่มที่ตั้งค่าได้เอง

ไปที่การตั้งค่าใน DJI Fly แล้วเลือก Control เพื่อกำหนดค่าการทำงานของปุ่ม C1 และ C2 ที่ตั้งค่าได้เองนี้



Tw LED รีโมทคอนโทรล

Tw LED แสดงสถานะ

รูปแบบการกะพริบ		รายละเอียด
 —	สีแดงค้าง	ตัดการเชื่อมต่อกับโดรน
	สีแดงกะพริบ	ระดับแบตเตอรี่ของโดรนต่ำ
 —	สีเขียวค้าง	เชื่อมต่อกับโดรน
	สีน้ำเงินกะพริบ	รีโมทคอนโทรลกำลังเชื่อมต่อกับโดรน
 —	สีเหลืองค้าง	อัปเดตเฟิร์มแวร์ลินเหลว
 —	สีน้ำเงินค้าง	อัปเดตเฟิร์มแวร์สำเร็จ
	สีเหลืองกะพริบ	ระดับแบตเตอรี่ของรีโมทคอนโทรลต่ำ
	สีไซอันกะพริบ	คันโยกไม่อยู่ตรงกลาง

Tw LED แสดงระดับแบตเตอรี่

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

การเตือนจากรีโมทคอนโทรล

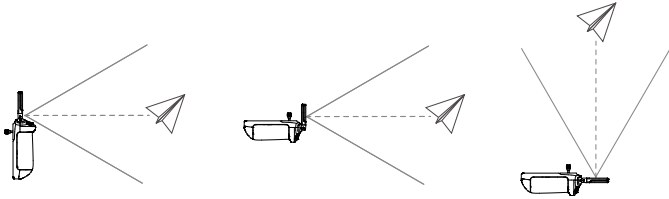
รีโมทคอนโทรลส่งเสียงบี๊บเมื่อมีข้อผิดพลาดหรือคำเตือน ให้ความสนใจเมื่อข้อความเตือนปรากฏขึ้นบนจอสัมผัส หรือใน DJI Fly เลื่อนลงจากด้านบนของหน้าจอและเลือก Mute (ปิดเสียง) เพื่อปิดใช้งานการแจ้งเตือนทั้งหมด หรือเลื่อนแถบระดับเสียงไปที่ 0 เพื่อปิดใช้งานการแจ้งเตือนบางอย่าง

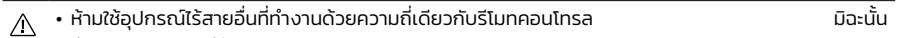
รีโมทคอนโทรลจะส่งเสียงเตือนระหว่าง RTH ไม่สามารถยกเลิกการแจ้งเตือนได้ รีโมทคอนโทรลส่งเสียงเตือนเมื่อระดับแบตเตอรี่ของรีโมทคอนโทรลมีระดับต่ำ (6% - 10%) สามารถปิดการเตือนระดับแบตเตอรี่อ่อนได้ด้วยวิธีการกดปุ่ม ปิดปิด การแจ้งเตือนระดับแบตเตอรี่วิกฤติ ซึ่งจะดังขึ้นเมื่อระดับแบตเตอรี่เหลือน้อยกว่า 5% นั้นไม่สามารถยกเลิกได้

Optimal Transmission Zone (บริเวณการส่งสัญญาณที่เหมาะสม)

สัญญาณระหว่างโดรนกับรีโมทคอนโทรลจะดีที่สุด เมื่อเสาสัญญาณอยู่ในตำแหน่งสอดคล้องกับโดรนตามภาพด้านล่าง

ระยะการส่งสัญญาณที่เหมาะสมคือเมื่อเสาอากาศหันเข้าหาโดรนและมุมระหว่างเสาอากาศกับด้านหลังของรีโมทคอนโทรลคือ 180° หรือ 270°

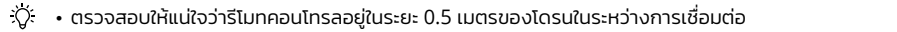


-
-  ห้ามใช้อุปกรณ์ไร้สายอื่นที่ทำงานด้วยความถี่เดียวกับรีโมทคอนโทรล มิฉะนั้น รีโมทคอนโทรลจะมีสัญญาณรบกวน
- ข้อความเตือนจะแสดงใน DJI Fly หากสัญญาณการส่งอ่อนในระหว่างการบิน ปรับเสาอากาศเพื่อให้แน่ใจว่าโดรนอยู่ในระยะการส่งสัญญาณที่เหมาะสม
-

การเชื่อมต่อกับรีโมทคอนโทรล

รีโมทคอนโทรลเชื่อมต่อกับโดรนแล้วเมื่อเชื่อมรวมกันแบบคอมโบ หรือทำตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อเชื่อมรีโมทคอนโทรลกับโดรนหลังจากเปิดใช้งาน

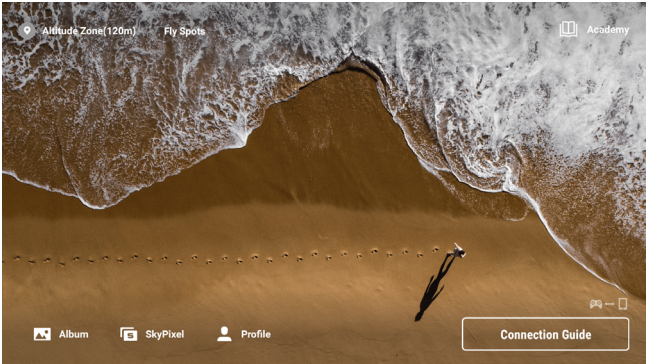
1. เปิดเครื่องโดรนและรีโมทคอนโทรล
2. เปิดแอป DJI Fly
3. ในเมนูมองจากกล้องแตะ ●● แล้วเลือก Control (ควบคุม) จากนั้น Re-pair to Aircraft (จับคู่โดรนอีกครั้ง) ในระหว่างที่ทำการเชื่อมต่อ FW LED แสดงสถานะของรีโมทคอนโทรลจะกะพริบเป็นสีน้ำเงินและรีโมทคอนโทรลจะส่งเสียงบี๊ป
4. กดปุ่มเปิดปิดที่โดรนค้างไว้มากกว่าสิวินาที โดรนจะส่งเสียงบี๊ปสองครั้งหลังจากส่งเสียงบี๊ปสั้น ๆ และ FW LED ระดับแบตเตอรี่จะกะพริบตามลำดับเพื่อแสดงว่าพร้อมที่จะเชื่อมต่อแล้ว รีโมทคอนโทรลจะส่งเสียงบี๊ปสองครั้งและ FW LED แสดงสถานะจะเปลี่ยนเป็นสีเขียวเพื่อบ่งชี้ว่าการเชื่อมต่อสำเร็จ

-
-  • ตรวจสอบให้แน่ใจว่ารีโมทคอนโทรลอยู่ในระยะ 0.5 เมตรของโดรนในระหว่างการเชื่อมต่อ
- รีโมทคอนโทรลจะยกเลิกการเชื่อมต่อกับโดรนอัตโนมัติ ถ้ารีโมทคอนโทรลใหม่มีการเชื่อมต่อกับโดรนลำต่อไปยทันที
- ปิด Bluetooth และ Wi-Fi เพื่อการส่งสัญญาณวิดีโอที่ดีที่สุด

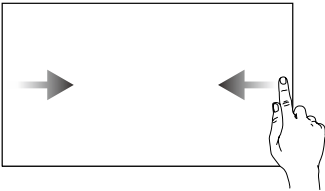
-
-  • ชาร์จรีโมทคอนโทรลให้เต็มก่อนการบินทุกครั้ง รีโมทคอนโทรลจะส่งเสียงเตือน เมื่อแบตเตอรี่อ่อน
- ถ้ารีโมทคอนโทรลเปิดอยู่และไม่ได้ใช้งานนานกว่า 6 นาที รีโมทคอนโทรลจะปิดเองโดยอัตโนมัติ ชัยค้นโยกควบคุมหรือกดปุ่มใดก็ได้เพื่อยกเลิกการแจ้งเตือน
- ชาร์จแบตเตอรี่ให้เต็มอย่างน้อยหนึ่งครั้งทุกสามเดือนเพื่อให้แบตเตอรี่ไม่เสื่อม
- ห้ามใช้โดรน หากสภาพแสงสว่างเกินไปหรือมืดเกินไปในการใช้รีโมทคอนโทรลเพื่อตรวจสอบการบิน ผู้ใช้มีหน้าที่รับผิดชอบในการปรับความสว่างของจอแสดงผลให้ถูกต้องและจะต้องระมัดระวังไม่ให้แสงแดดส่องตรงมาที่หน้าจอในระหว่างการบิน
-

การใช้งานหน้าจอสัมผัส

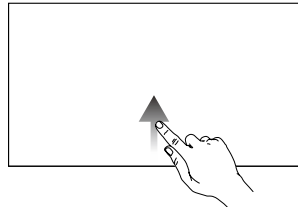
หน้าหลัก



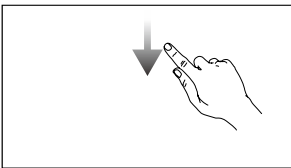
การใช้งาน



เลื่อนจากซ้ายหรือขวาไปตรงกลางของหน้าจอเพื่อกลับไปยังหน้าจอก่อนหน้านี้

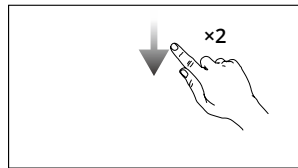


เลื่อนขึ้นจากด้านล่างของหน้าจอเพื่อกลับไปหน้าจอ DJI Fly



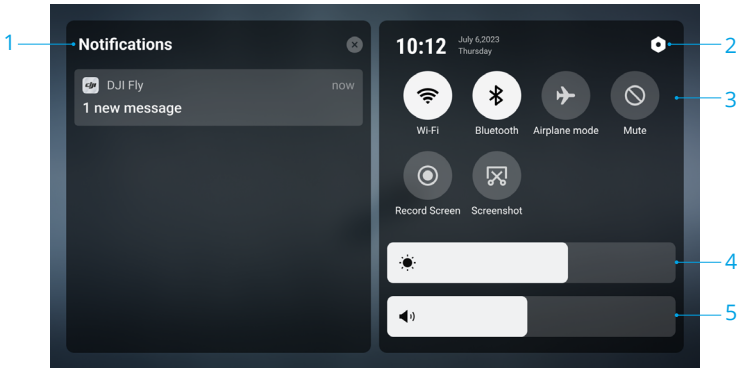
เลื่อนลงมาจากด้านบนของหน้าจอเพื่อเปิดแถบแสดงสถานะเมื่ออยู่ใน DJI Fly

แถบแสดงสถานะแสดงเวลา สัญญาณ Wi-Fi และระดับแบตเตอรี่ของรีโมทคอนโทรล ฯลฯ



เลื่อนลงสองครั้งจากด้านบนของหน้าจอเพื่อเปิดการตั้งค่าด่วนเมื่ออยู่ใน DJI Fly

การตั้งค่าอย่างง่าย



1. การแจ้งเตือน

แตะเพื่อตรวจสอบการแจ้งเตือนของระบบ

2. การตั้งค่าระบบ

แตะเพื่อเข้าถึงการตั้งค่าระบบและกำหนดค่าอย่าง Bluetooth, ระดับเสียง และเครือข่าย นอกจากนี้ผู้ใช้อังสามารถกดปุ่มเพื่อเรียนรู้เพิ่มเติมเกี่ยวกับการควบคุมและ LED แสดงสถานะต่าง ๆ

3. ทางลัด

- 📶: แตะเพื่อเปิดหรือปิด Wi-Fi กดค้างไว้เพื่อเข้าสู่การตั้งค่าแล้วเชื่อมต่อหรือเพิ่มเครือข่าย Wi-Fi
- 📶: แตะเพื่อเปิดหรือปิด Bluetooth กดค้างไว้เพื่อเข้าสู่การตั้งค่าและเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ Bluetooth ใกล้เคียง
- ✈️: แตะเพื่อเปิดใช้งานโหมด Airplane Wi-Fi และ Bluetooth จะถูกปิดใช้งาน
- 🔇: แตะเพื่อปิดการแจ้งเตือนของระบบและปิดใช้งานการแจ้งเตือนทั้งหมด
- 📹: แตะเพื่อเริ่มบันทึกภาพหน้าจอ
- 📸: แตะเพื่อถ่ายภาพหน้าจอ

4. การปรับความสว่าง

เลื่อนแถบเพื่อปรับความสว่างของหน้าจอ

5. การปรับระดับเสียง

เลื่อนแถบเพื่อปรับระดับเสียง

คุณลักษณะขั้นสูง

ปรับเทียบเข็มทิศ

อาจต้องปรับเทียบเข็มทิศ หลังจากใช้รีโมทคอนโทรลในพื้นที่ที่มีคลื่นแม่เหล็กไฟฟ้ารบกวน
จะมีข้อความเตือนปรากฏขึ้น หากต้องปรับเทียบเข็มทิศของรีโมทคอนโทรล แต่ข้อความเตือนเพื่อเริ่มปรับเทียบ
ในกรณีอื่น ๆ ให้ทำตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อปรับเทียบรีโมทคอนโทรล

1. เปิดรีโมทคอนโทรลและเข้าสู่การตั้งค่าด่วน
2. เลือกการตั้งค่าระบบ , เลื่อนลง และแตะที่เข็มทิศ
3. ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อปรับเทียบเข็มทิศ
4. การแจ้งเตือนจะแสดงขึ้นเมื่อการปรับเทียบสำเร็จ

DJI RC-N2

รีโมทคอนโทรล DJI RC-N2 จะมีการส่งสัญญาณวิดีโอ O4 เมื่อใช้กับ DJI Air 3 ทำงานที่ย่านความถี่ถึง 2.4 GHz, 5.8 GHz และ 5.1 GHz รีโมทคอนโทรลสามารถเลือกช่องทางการส่งสัญญาณที่ดีที่สุดโดยอัตโนมัติและสามารถส่งมุมมองสดขนาด 1080p 60fps HD จากโดรนไปยัง DJI Fly บนอุปกรณ์มือถือ (ขึ้นอยู่กับประสิทธิภาพของอุปกรณ์เคลื่อนที่) ได้ในระยะการส่งสัญญาณสูงสุด 20 กม. (12.4 ไมล์) (สอดคล้องตามมาตรฐาน FCC และวัตถุในพื้นท้องฟ้าที่ส่งกว้างโดยไม่มีสัญญาณรบกวน) ผู้ใช้สามารถควบคุมโดรนและเปลี่ยนการตั้งค่าได้อย่างง่ายดายภายในระยะนี้ แบตเตอรี่ในตัวมีความจุ 5200 mAh และกำลัง 18.72 Wh และใช้งานได้เต็มที่ 6 ชั่วโมง (เมื่อไม่ใช้ชาร์จออุปกรณ์เคลื่อนที่)

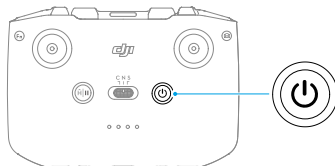


- สามารถใช้ความถี่ 5.1 GHz ได้เฉพาะในประเทศและภูมิภาคที่กฎหมายและระเบียบข้อบังคับในท้องถิ่นอนุญาต

การใช้งาน

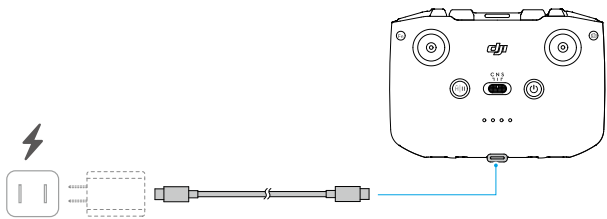
การเปิด/ปิดเครื่อง

กดปุ่มเปิดปิดหนึ่งครั้งเพื่อตรวจสอบระดับแบตเตอรี่ปัจจุบัน ถ้าระดับแบตเตอรี่ต่ำเกินไป โปรดชาร์จก่อนใช้งาน
กดหนึ่งครั้งแล้วกดอีกครั้งค้างไว้สองวินาที เพื่อเปิดหรือปิดรีโมทคอนโทรล



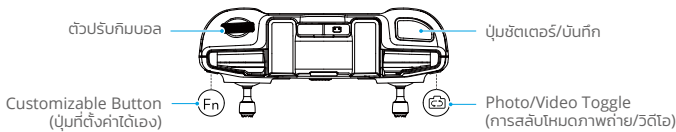
การชาร์จแบตเตอรี่

ใช้สาย USB-C เพื่อต่อที่ชาร์จ USB เข้ากับพอร์ต USB-C ของรีโมทคอนโทรล



การควบคุมกิมบอลและกล้อง

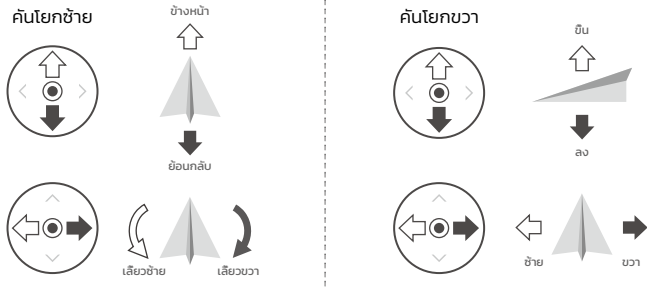
- 1. ปุ่มชัตเตอร์/บันทึก: กดหนึ่งครั้งเพื่อถ่ายภาพ หรือเพื่อเริ่มหรือหยุดบันทึกวิดีโอ
- 2. การสลับโหมดภาพถ่าย/วิดีโอ: กดหนึ่งครั้งเพื่อเปลี่ยนโหมดระหว่างภาพนิ่งและวิดีโอ
- 3. ตัวปรับกิมบอล: สำหรับควบคุมการก้มเงยของกิมบอล
- 4. ปุ่มที่ตั้งค่าเองได้: กดปุ่มที่ตั้งค่าเองได้ค้างไว้และใช้ปุ่มหมุนปรับกิมบอลเพื่อซูมเข้าหรือออก



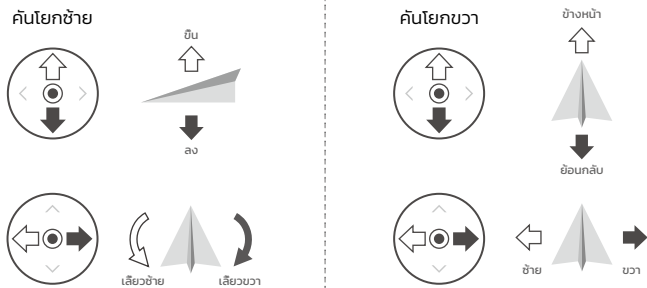
การควบคุมโดรน

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

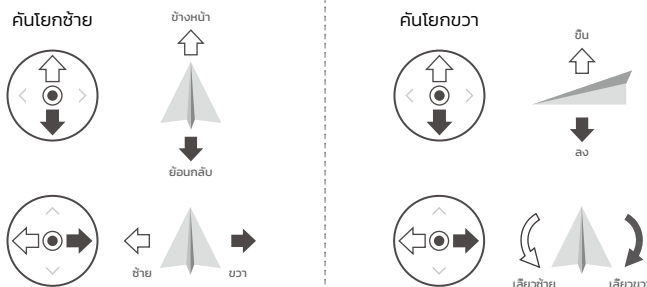
โหมด 1



โหมด 2



โหมด 3



โหมดควบคุมที่เป็นค่าเริ่มต้นของรีโมทคอนโทรลคือ โหมด 2 ในคู่มือนี้ จะใช้โหมด 2 เป็นตัวอย่างเพื่อแสดงวิธีการใช้คันทันบังคับ

- ตำแหน่งกลางของคันทันโยก: คันทันบังคับอยู่ตรงกลาง
- การขยับคันทันบังคับ: ดันคันทันบังคับออกจากตำแหน่งกึ่งกลาง

รีโมทคอนโทรล (โหมด 2)	โดรน	หมายเหตุ
		คันโยกการบินขึ้น/ลงแนวดิ่ง: ขยับคันโยกซ้ายขึ้นหรือลงเพื่อเปลี่ยนแปลงระดับความสูงของโดรน • ผลักคันโยกขึ้นเพื่อเพิ่มระดับความสูง ดันคันโยกลงเพื่อลดระดับ • ถ้าคันโยกอยู่ตรงกลาง โดรนจะลอยอยู่กับที่ • ยิงคันโยกถูกดันออกไปจากศูนย์กลางมากเท่าไร โดรนก็จะเปลี่ยนระดับความสูงได้เร็วขึ้นเท่านั้น ใช้คันโยกด้านซ้ายเพื่อลงจอด เมื่อมอเตอร์หมุนด้วยความเร็วรอบเดินเบา ผลักคันโยกอย่างนุ่มนวลเสมอ เพื่อป้องกันการเปลี่ยนระดับอย่างทันทีทันใดหรือไม่คาดคิด
		คันโยกการหันไปทางซ้าย/ขวา (Yaw): ขยับคันโยกซ้ายไปทางซ้ายหรือขวาเพื่อควบคุมทิศทางของโดรน • ผลักคันโยกไปทางซ้ายเพื่อหมุนโดรนทวนเข็มนาฬิกา และไปทางขวาเพื่อหมุนโดรนตามเข็มนาฬิกา • ถ้าคันโยกอยู่ตรงกลาง โดรนจะลอยอยู่กับที่ • ยิงผลักคันโยกออกไปห่างจากศูนย์กลางมากเท่าไร โดรนก็จะหมุนเร็วขึ้นเท่านั้น
		คันโยกการเดินหน้า/ถอยหลัง (Pitch): ขยับคันโยกทางขวาขึ้นและลงเพื่อเปลี่ยนมุมก้ม-เงยของโดรน • ผลักคันโยกขึ้นเพื่อบินไปข้างหน้า หรือผลักลงเพื่อบินถอยหลัง • ถ้าคันโยกอยู่ตรงกลาง โดรนจะลอยอยู่กับที่ • ยิงผลักคันโยกออกไปห่างจากศูนย์กลางมากเท่าไร โดรนก็จะเคลื่อนที่เร็วขึ้นเท่านั้น
		คันโยกการเอียงไปทางซ้าย/ขวา (Roll): การขยับคันโยกทางขวาไปทางซ้ายหรือขวาวจะเปลี่ยนการเอียงซ้าย-ขวาของโดรน • ผลักคันโยกไปทางซ้ายเพื่อบินไปทางซ้าย และผลักไปทางขวาเพื่อบินไปทางขวา • ถ้าคันโยกอยู่ตรงกลาง โดรนจะลอยอยู่กับที่ • ยิงผลักคันโยกออกไปห่างจากศูนย์กลางมากเท่าไร โดรนก็จะเคลื่อนที่เร็วขึ้นเท่านั้น

เปลี่ยนโหมดการบิน

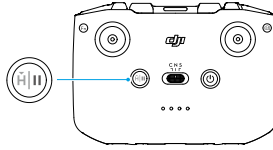
เลื่อนสวิตช์เพื่อเลือกโหมดการบินที่ต้องการ

ตำแหน่ง	โหมดการบิน
S	โหมด Sport
N	โหมด Normal
C	โหมด Cine



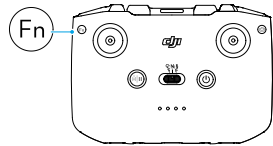
ปุ่ม Flight Pause (หยุดบินชั่วคราว)/RTH (กลับจุดขึ้นบิน)

กดหนึ่งครั้งเพื่อให้โดรนเบรกและบินอยู่กับที่ กดปุ่มค้างไว้จนกระทั่งรีโมทคอนโทรลส่งเสียงบี๊ปและเริ่ม RTH โดรนจะกลับไปที่จุดขึ้นบินที่บันทึกไว้ล่าสุด กดปุ่มนี้อีกครั้งเพื่อยกเลิกคำสั่ง RTH และกลับไปควบคุมโดรนอีกครั้ง



Customizable Button (ปุ่มที่ตั้งค่าได้เอง)

ไปที่การตั้งค่าใน DJI Fly แล้วเลือก Control (ควบคุม) เพื่อตั้งค่าฟังก์ชันสำหรับปุ่มนี้เอง

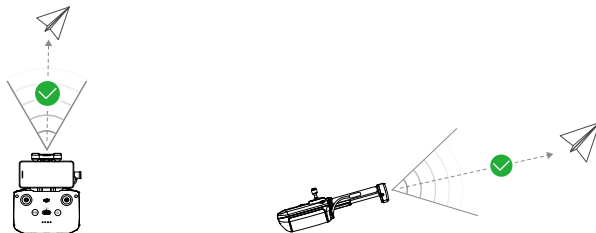


การเตือนจากรีโมทคอนโทรล

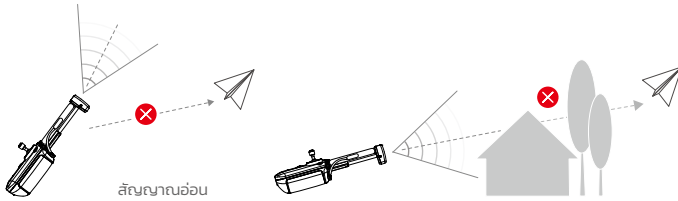
รีโมทคอนโทรลจะส่งเสียงเตือนระหว่าง RTH ไม่สามารถยกเลิกการแจ้งเตือนได้ รีโมทคอนโทรลส่งเสียงเตือนเมื่อระดับแบตเตอรี่ของรีโมทคอนโทรลมีระดับ 6% ถึง 10% สามารถปิดการเตือนระดับแบตเตอรี่ก่อนได้ด้วยการกดปุ่มเปิดปิด การแจ้งเตือนระดับแบตเตอรี่วิกฤติซึ่งจะดังขึ้นเมื่อระดับแบตเตอรี่น้อยกว่า 5% นั้นไม่สามารถยกเลิกได้ ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่จะเริ่มกะพริบซ้ำ ๆ หลังจากตัดการเชื่อมต่อกับโดรน DJI Fly จะเตือนทันทีหลังจากตัดการเชื่อมต่อกับโดรน

Optimal Transmission Zone (บริเวณการส่งสัญญาณที่เหมาะสม)

สัญญาณระหว่างโดรนกับรีโมทคอนโทรลจะน่าเชื่อถือที่สุดเมื่อรีโมทคอนโทรลอยู่ในตำแหน่งไปทางโดรนตามภาพด้านล่าง



Optimal Transmission Zone
(บริเวณการส่งสัญญาณที่เหมาะสม)



การเชื่อมต่อกับรีโมทคอนโทรล

รีโมทคอนโทรลเชื่อมต่อกับโดรนแล้วเมื่อซอร์มกันแบบคอมโบ หรือทำตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อเชื่อมรีโมทคอนโทรลกับโดรนหลังจากเปิดใช้งาน

1. เปิดเครื่องโดรนและรีโมทคอนโทรล
2. เชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือเข้ากับรีโมทคอนโทรล แล้วเปิด DJI Fly
3. ในมุมมองจากกล้อง แต่ ●●● แล้วเลือก Control (ควบคุม) จากนั้น Re-pair to Aircraft (จับคู่โดรนอีกครั้ง)
4. กดปุ่มเปิดปิดที่โดรนค้างไว้จนกว่าสีวีนาก็ โดรนจะส่งเสียงบี๊บหนึ่งครั้งเมื่อโดรนพร้อมจะเชื่อมต่อแล้ว หลังจากการเชื่อมต่อสำเร็จ โดรนจะส่งเสียงบี๊บสองครั้ง และ 2W LED แสดงระดับแบตเตอรี่ของรีโมทคอนโทรลลงปรากฏขึ้นและสว่างโดยไม่กะพริบ

-
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่ารีโมทคอนโทรลอยู่ในระยะ 0.5 เมตรของโดรนในระหว่างการเชื่อมต่อ
 - รีโมทคอนโทรลจะยกเลิกการเชื่อมต่อกับโดรนอัตโนมัติ ถ้ารีโมทคอนโทรลใหม่มีการเชื่อมต่อกับโดรนอื่น
 - ปิด Bluetooth และ Wi-Fi เพื่อการส่งสัญญาณวิดีโอที่ดีที่สุด
-
- ชาร์จรีโมทคอนโทรลให้เต็มก่อนการบินทุกครั้ง รีโมทคอนโทรลจะส่งเสียงเตือน เมื่อแบตเตอรี่อ่อน
 - ถ้ารีโมทคอนโทรลเปิดอยู่และไม่ได้ใช้งานนานๆ จะมีเสียงเตือน หลังจาก 6 นาที รีโมทคอนโทรลจะปิดเองโดยอัตโนมัติ ขยับคันโยกควบคุมหรือกดปุ่มใดก็ได้เพื่อยกเลิกการแจ้งเตือน
 - ปรับที่ยึดอุปกรณ์เคลื่อนที่เพื่อให้แน่ใจว่าโทรศัพท์ยึดไว้เข้าที่แน่นหนาแล้ว
 - ชาร์จแบตเตอรี่ให้เต็มอย่างน้อยหนึ่งครั้งทุกสามเดือนเพื่อให้แบตเตอรี่ไม่เสื่อม
 - ห้ามใช้งานโดรน หากสภาพแสงสว่างเกินไปหรือมืดเกินไปในการใช้โทรศัพท์มือถือเพื่อตรวจสอบการบิน ผู้ใช้มีหน้าที่รับผิดชอบในการปรับความสว่างของจอแสดงผลให้ถูกต้องและจะต้องระมัดระวังไม่ให้แสงแดดส่องตรงมาที่หน้าจอในระหว่างการบิน
 - ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ใช้อุปกรณ์มือถือพร้อมกับรีโมทคอนโทรล DJI RC-N2 เพื่อควบคุมโดรน หากอุปกรณ์เคลื่อนที่ปิดให้บริการไม่ว่าด้วยเหตุผลใดก็ตาม ให้ลงจอดโดรนโดยเร็วที่สุดเพื่อความปลอดภัย
-

แอป DJI Fly

ส่วนนี้จะแนะนำฟังก์ชันหลักของ แอป DJI Fly

แอป DJI Fly

หน้าหลัก

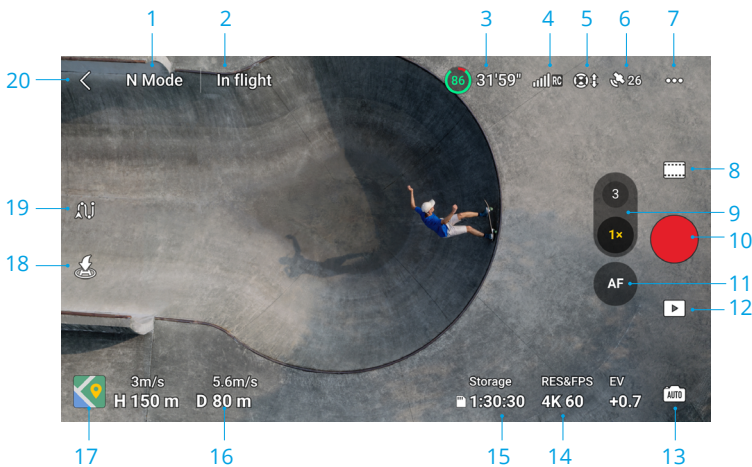
- ฟีเจอร์และฟังก์ชันของ DJI Fly อาจแตกต่างออกไปจากการอัปเดตซอฟต์แวร์เวอร์ชันปัจจุบัน ประสบการณ์การใช้งานจริงขึ้นอยู่กับเวอร์ชันซอฟต์แวร์ที่ใช้

เปิดแอป DJI Fly แล้วเข้าสภานา Home เพื่อดูงานฟลายนี้อย่างละเอียด:

- ค้นหาไอคอนการใช้งาน คู่มือการใช้งาน จดบัน เกล็ดลบการบน และอื่น ๆ
- ตรวจสอบข้อกำหนดตามระเบียบของบุคคลของภูมิภาคต่าง ๆ และระบบลเกวทกจดบน
- ดูปภาพและวิดีโอจากกล้องของโดรนหรือฟลิตเทจกโดรนทกไว้ในอุปกรณ์ หรือสำรวจฟลิตเทจกแชร์ไว้เพิ่มเติมจาก SkyPixel
- เข้าระบบด้วยบัญชี DJI ของคุณเพื่อตรวจสอบข้อมูลบัญชีของคุณ
- รับการบริการหลังการขายและการสนับสนุน
- อัปเดตเฟรมแวร์ ดาวนโหลดแพนทอพลน เข้ากฟเจอร์ Find My Drone (หาโดรนของคุณ) เขยชมชมพอร DJI และรานคา DJI และอื่น ๆ

มุมมองกล้อง

คำอธิบายปุ่ม



- โหมดการบิน
N Mode: แสดงโหมดการบินปัจจุบัน
- แถบแสดงสถานะระบบ
In Flight: แสดงสถานะการบินของโดรนและแสดงค่าเตือนหลาย ๆ แบบ

3. ข้อมูลแบตเตอรี่

 31'59": แสดงระดับแบตเตอรี่ปัจจุบันและเวลาบินที่เหลือ และเพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับแบตเตอรี่

4. สัญญาณความแรงของการเชื่อมต่อวิดีโอ

 แสดงความแรงของสัญญาณเชื่อมต่อวิดีโอระหว่างโดรนกับรีโมทคอนโทรล

5. สถานะระบบการมองเห็น

 ด้านซ้ายของไอคอนแสดงสถานะของระบบการมองเห็นในแนวนอน และด้านขวาของไอคอนแสดงสถานะของระบบการมองเห็นด้านบนและด้านล่าง ไอคอนเป็นสีขาวเมื่อระบบการมองเห็นกำลังทำงานเป็นปกติ และเป็นสีแดงเมื่อระบบการมองเห็นไม่สามารถใช้งานได้

6. สถานะ GNSS

 แสดงความแรงของสัญญาณ GNSS ปัจจุบัน และเพื่อตรวจสอบสถานะสัญญาณ GNSS จุดขึ้นบินสามารถถอดได้เมื่อไอคอนเป็นสีขาว ซึ่งบ่งชี้ว่าสัญญาณ GNSS นั้นแรง

7. การตั้งค่า

••• และเพื่อดูหรือตั้งค่าพารามิเตอร์เพื่อความปลอดภัย การควบคุม กล้อง และการส่งข้อมูล โปรดดูที่ส่วนการตั้งค่าสำหรับข้อมูลเพิ่มเติม

8. โหมดถ่ายภาพ

	ภาพถ่าย: Single, AEB, Burst Shooting และ Timed Shot
	วิดีโอ: Normal (ปกติ), Night (กลางคืน) และ Slow Motion (ภาพเคลื่อนไหวช้า)
	MasterShots: ลาก-เลือกวัตถุ โดรนจะบันทึกขณะใช้การเคลื่อนที่แบบต่าง ๆ ตามลำดับ และคอยรักษาวัตถุไว้ที่ตรงกลางเฟรม วิดีโอภาพยนตร์สั้นจะถูกสร้างขึ้นหลังจากนั้น
	QuickShots: Dronie, Rocket, Circle, Helix, Boomerang และ Asteroid
	HyperLapse: Free, Circle, Course Lock และ Waypoints
	Pano: Sphere, 180°, Wide Angle และ Vertical โดรนจะถ่ายภาพหลายภาพโดยอัตโนมัติและสร้างภาพพาโนรามาตามประเภทภาพพาโนรามาที่เลือก

-  • โหมดวิดีโอ Night จะลดจุดรับทวนได้ดีขึ้นและให้คลิปลวิดีโอที่คมชัดขึ้น รองรับ ได้สูงสุดถึง 12800 ISO
-  • โหมดวิดีโอ Night ในปัจจุบันรองรับ 4K 24/25/30fps และ 1080P 24/25/30fps
- FocusTrack ไม่รองรับในโหมดวิดีโอ Night

9. ปุ่มสลับกล้อง

และ  เพื่อเปลี่ยนเป็นกล้องเทเลสโคประยะกลาง และอีกครั้งเพื่อเปลี่ยนอัตราการซูม และ  เพื่อเปลี่ยนเป็นกล้องมุมกว้าง และอีกครั้งเพื่อเปลี่ยนอัตราการซูม

และค้างไว้  หรือ  เพื่อดึงแถบซูมขึ้นมาสำหรับการซูมดิจิทัล ใช้นิ้วสองนิ้วแตะบนหน้าจอเพื่อซูมเข้าหรือซูมออก

-  • เมื่อซูมเข้าหรือซูมออก ยิ่งอัตราการซูมมากเท่าไร โดรนก็จะหมุนช้าลงเท่านั้นเพื่อให้ได้มุมมองที่ดูราบรื่น

10. ปุ่มชัตเตอร์/บันทึก

 : และเพื่อถ่ายภาพหรือเริ่ม/หยุดการบันทึกวิดีโอ

11. ปุ่มโฟกัส

AF/MF: แตะเพื่อสลับระหว่าง AF และ MF แตะไอคอนค้างไว้เพื่อแถบโฟกัสขึ้นมาสำหรับปรับโฟกัส

12. เล่นย้อนกลับ

▶: แตะเพื่อเข้าสู่การเล่นย้อนกลับและดูตัวอย่างภาพถ่ายและวิดีโอทันทีที่ถ่ายไว้

13. เปลี่ยนโหมดกล้อง

AUTO: แตะเพื่อสลับระหว่างโหมด Auto กับ Pro สามารถตั้งค่าพารามิเตอร์ต่าง ๆ ได้ในโหมดต่าง ๆ ที่หลากหลาย

14. พารามิเตอร์การถ่าย

MESSAGE 4K 60: แสดงพารามิเตอร์การถ่ายภาพในปัจจุบัน แตะเพื่อเข้าถึงการตั้งค่าพารามิเตอร์

15. ข้อมูลของพื้นที่จัดเก็บข้อมูล

Storage 1:38:11: แสดงจำนวนภาพถ่ายที่เหลืออยู่หรือเวลาบันทึกวิดีโอที่เหลืออยู่ของที่เก็บข้อมูลในปัจจุบัน แตะเพื่อดูความจุที่ใช้ได้ของหรือพื้นที่จัดเก็บข้อมูลภายในไดรฟ์หรือในการ์ด microSD

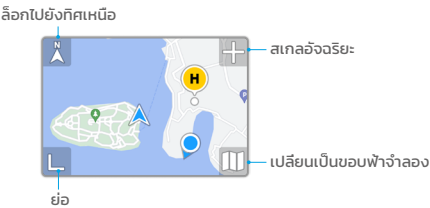
16. การรับส่งข้อมูลทางไกลในการบิน

แสดงระยะทางระหว่างไดรฟ์และจุดขึ้นบิน ความสูงจากจุดขึ้นบิน ความเร็วแนวราบของไดรฟ์ และความเร็วแนวตั้งของไดรฟ์

17. แผนที่/ตัวบ่งชี้ระดับความสูง/ระบบช่วยการมองเห็น

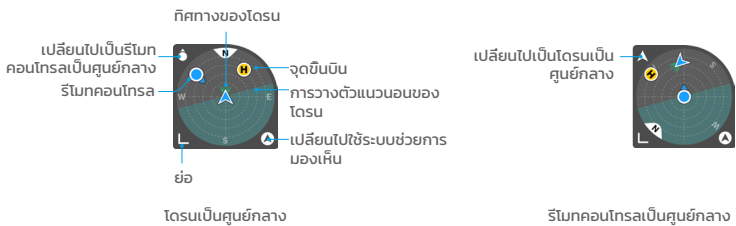
☒: แตะเพื่อขยายไปยังแผนที่ขนาดเล็ก และแตะตรงกลางของแผนที่ขนาดเล็กเพื่อสลับจากมุมมองกล้องไปเป็นมุมมองแผนที่ แผนที่ขนาดเล็กสามารถเปลี่ยนเป็นขอบฟ้าจำลองได้

- แผนที่ขนาดเล็ก: แสดงแผนที่ที่มุมล่างซ้ายของหน้าจอเพื่อให้ผู้ใช้สามารถตรวจสอบมุมมองกล้อง ตำแหน่งและทิศทางแบบเรียลไทม์ของไดรฟ์และรีโมทคอนโทรล ตำแหน่งจุดขึ้นบิน และเส้นทางการบิน ฯลฯ ได้พร้อมกัน



ล็อกไปยังทิศเหนือ	ล็อกทิศเหนือบนแผนที่โดยชี้ทิศเหนือขึ้นด้านบนในมุมมองแผนที่ แตะเพื่อสลับจากล็อกไปเป็นทิศเหนือของรีโมทคอนโทรลซึ่งแผนที่หมุนเมื่อรีโมทคอนโทรลเปลี่ยนทิศทาง
สเกลจั่วระยะ	แตะไอคอน +/- เพื่อซูมเข้าหรือซูมออกเล็กน้อย
เปลี่ยนเป็นขอบฟ้าจำลอง	แตะเพื่อสลับจากแผนที่ขนาดเล็กเป็นขอบฟ้าจำลอง
ย่อ	แตะเพื่อย่อแผนที่ลง

- ขอบฟ้าจำลอง: แสดงขอบฟ้าจำลองที่มุมล่างซ้ายของหน้าจอเพื่อให้ผู้ใช้สามารถตรวจสอบมุมมองกล้อง ตำแหน่งและทิศทางเมื่อเทียบกับตัวไดรฟ์และรีโมทคอนโทรล ตำแหน่งจุดขึ้นบิน และข้อมูลขอบฟ้าจำลองของไดรฟ์ ฯลฯ ได้พร้อมกัน ขอบฟ้าจำลองรองรับการแสดงผลแบบให้ไดรฟ์หรือรีโมทคอนโทรลเป็นศูนย์กลาง



สลับไปยังการควบคุมโดรน/รีโมทคอนโทรลเป็นศูนย์กลาง	แต่เพื่อสลับไปยังการควบคุมโดรน/รีโมทคอนโทรลเป็นศูนย์กลางของขอบฟ้าจำลอง
ทิศทางของโดรน	ระบุทิศทางของโดรน เมื่อโดรนเป็นจุดศูนย์กลางในขอบฟ้าจำลองและผู้ใช้กำลังเปลี่ยนทิศทางของโดรน องค์ประกอบอื่น ๆ ทั้งหมดบนขอบฟ้าจำลองจะหมุนไปรอบ ๆ ไอคอนโดรน ทิศทางลูกศรของไอคอนโดรนจะยังคงไม่เปลี่ยนแปลง
การวางตัวแนวอนของโดรน	แสดงข้อมูลการวางตัวแนวอนของโดรน (รวมถึงแกนเดิหน้า/ถอยหลังและแกนซ้าย/ขวา) พื้นที่สีน้ำเงินเขียวเป็นแนวอนและอยู่ตรงกลางของขอบฟ้าจำลองเมื่อโดรนลอยอยู่กับที่ หากไม่ แสดงว่าลมกำลังเปลี่ยนการวางตัวของโดรน บินด้วยความระมัดระวัง พื้นที่สีน้ำเงินเขียวจะเปลี่ยนไปแบบเรียลไทม์ตามการวางตัวของโดรน
เปลี่ยนไปใช้ระบบช่วยการมองเห็น	แต่เพื่อสลับจากขอบฟ้าจำลองไปเป็นมุมมองระบบช่วยการมองเห็น
ย่อ	แต่เพื่อย่อขอบฟ้าจำลองลง
จุดขึ้นบิน	ตำแหน่งของจุดขึ้นบิน หากต้องการควบคุมโดรนด้วยตนเองเพื่อกลับจุดขึ้นบิน ให้เริ่มจากปรับทิศทางของโดรนให้ชี้ไปยังจุดขึ้นบิน
รีโมทคอนโทรล	จุดจะระบุตำแหน่งรีโมทคอนโทรล ในขณะที่ลูกศรบนจุดจะระบุทิศทางของรีโมทคอนโทรล ปรับทิศทางของรีโมทคอนโทรลในระหว่างการบินเพื่อให้แน่ใจว่าลูกศรชี้ไปที่ไอคอนโดรนเพื่อการส่งสัญญาณที่เหมาะสมที่สุด

- ระบบช่วยการมองเห็น: มุมมองระบบช่วยการมองเห็นที่ขับเคลื่อนโดยระบบการมองเห็นในแนวนอนนั้นจะเปลี่ยน ทิศทางความเร็วในแนวนอน (ไปข้างหน้า ข้างหลัง ซ้าย และขวา) เพื่อช่วยให้ผู้ใช้เส้นทางและสังเกตสิ่งกีดขวางใน ระหว่างเที่ยวบินได้



ความเร็วแนวอนของโดรน	ทิศทางของเส้นจะระบุถึงทิศทางปัจจุบันในแนวนอนของโดรน และความยาวของเส้นจะระบุถึงความเร็วในแนวนอนของโดรน
----------------------	---

ทิศทางการมองของระบบช่วย	ระบุทิศทางของมุมมองระบบช่วยการมองเห็น และค้างไว้เพื่อเลือกทิศทางการมองเห็น
สลับไปเป็นแผนที่ขนาดย่อ	แตะเพื่อสลับจากมุมมองระบบช่วยการมองเห็นเป็นแผนที่ขนาดเล็ก
ย่อ	แตะเพื่อลดมุมมองระบบช่วยการมองเห็นให้อยู่ในระดับต่ำสุด
สูงสุด	แตะเพื่อเพิ่มมุมมองระบบช่วยการมองเห็นให้อยู่ในระดับสูงสุด
ล็อกแล้ว	ระบุว่าทิศทางของมุมมองระบบช่วยการมองเห็นนั้นถูกล็อก และเพื่อยกเลิกการล็อก

18. บินขึ้นอัตโนมัติ/ลงจอด/RTH

-  /  : แตะที่ไอคอน เมื่อมีคำเตือนขึ้นมา กดปุ่มค้างไว้เพื่อเริ่มขึ้นบินหรือลงจอดอัตโนมัติ
-  : แตะเพื่อเริ่มโหมด Smart RTH และทำให้โดรนบินกลับมายังจุดขึ้นบินที่บันทึกไว้ล่าสุด

19. Waypoint Flight (การบินแบบใช้จุดนำทาง)

-  : แตะเพื่อเปิดใช้งาน/ปิดใช้งาน Waypoint Flight

20. ย้อนกลับ

-  : แตะเพื่อย้อนกลับไปยังหน้า Home

ปุ่มลัดในหน้าจอ

การปรับมุมมองกิมบอล

กดค้างที่จอเพื่อตั้งแถบการปรับกิมบอล เพื่อปรับมุมมองกิมบอล

ไฟก๊ส/การวัดแสงแบบจุด

แตะที่หน้าจอเพื่อเปิดใช้งานการวัดแสงที่จุดไฟก๊สหรือการวัดแสงแบบจุด การวัดแสงที่จุดไฟก๊สหรือการวัดแสงแบบจุดจะแสดงผลแตกต่างกัน ทั้งนี้ขึ้นอยู่กับโหมดการถ่าย โหมดไฟก๊ส โหมดคำรับแสง และโหมดการวัดแสงแบบจุด หลังจากที่ใช้การวัดแสงแบบจุด:

- ให้ลาก  ที่อยู่ข้าง ๆ กล้องขึ้นและลงเพื่อปรับ EV (คำรับแสง)
- ให้กดกล้องบนหน้าจอค้างไว้เพื่อล็อกคำรับแสง หากต้องการปลดล็อกคำรับแสง ให้แตะบนหน้าจอค้างไว้อีกครั้ง หรือแตะพื้นที่ส่วนอื่น ๆ ของหน้าจอ

การตั้งค่า

ความปลอดภัย

- ความช่วยเหลือการบิน

การดำเนินการหลบหลีกสิ่งกีดขวาง	ระบบการมองเห็นรอบทิศทางจะถูกเปิดใช้งานหลังจากที่ทำการตั้งค่าการดำเนินการหลบหลีกสิ่งกีดขวาง (Obstacle Avoidance Action) เป็น Bypass (เลี้ยว) หรือ Brake (เบรก) โดรนไม่สามารถรับรู้ถึงสิ่งกีดขวางหากปิดใช้งานระบบการหลบหลีกสิ่งกีดขวาง (Obstacle Avoidance)
ตัวเลือกการเลี้ยว	เลือกโหมด Normal หรือ Nifty เมื่อใช้ Bypass (เลี้ยว)
แสดงแผนที่เรดาร์	เมื่อเปิดใช้งาน แผนที่เรดาร์จะตรวจจับสิ่งกีดขวางแบบเรียลไทม์จะปรากฏขึ้น

- กลบจุดขึ้นบิน (RTH): ตั้งค่า Advanced RTH (RTH ขึ้นสูง), Auto RTH Altitude (ระดับความสูงอัตโนมัติของ RTH) และเพื่ออัปเดตจุดขึ้นบิน
- การตั้งค่า AR: เปิดใช้งานการแสดงผลจุดขึ้นบิน AR, เส้นทาง AR RTH และการติดตาม AR ของโดรน
- การป้องกันในการบิน: ตั้งค่าความสูงสูงสุดและระยะทางสูงสุดสำหรับการบิน
- เซนเซอร์: ดูสถานะ IMU และเข็มทิศ และเริ่มทำการปรับเทียบหากจำเป็น
- แบตเตอรี่: ตั้งค่าเพื่อดูข้อมูลแบตเตอรี่ เช่น สถานะเซลล์แบตเตอรี่ หมายเลขซีเรียล และจำนวนครั้งที่ชาร์จ
- ไฟ LED เสริม: ตั้งค่าเพื่อตั้งไฟ LED เสริมเป็นอัตโนมัติ เปิด หรือปิด อย่าเปิดไฟ LED เสริมก่อนขึ้นบิน
- ไฟ LED ตรงแบนด้านหน้าของโดรน: ตั้งค่าเพื่อตั้งไฟ LED ตรงแบนด้านหน้าของโดรนเป็นอัตโนมัติหรือเปิดในโหมดอัตโนมัติ ไฟ LED ด้านหน้าโดรนจะถูกปิดใช้งานในระหว่างการถ่าย เพื่อให้แน่ใจว่าจะไม่กระทบต่อคุณภาพ
- Unlock GEO Zone: ตั้งค่าเพื่อดูข้อมูลเกี่ยวกับการปลดล็อก GEO Zone
- Find My Drone (ค้นหาโดรนของฉัน): คุณสมบัตินี้ช่วยค้นหาตำแหน่งของโดรน ไม่ว่าจะด้วยการเปิดใช้งานไฟ LED ของโดรน เสียงบี๊ป หรือการใช้แผนที่
- ตั้งค่าความปลอดภัยขั้นสูง

สัญญาณหายไป	พฤติกรรมของโดรนเมื่อสัญญาณโมทขาดหายไปนั้นสามารถตั้งค่าเป็น RTH (กลบจุดขึ้นบิน), Descend (ลดระดับ) หรือ Hover (บินอยู่กับที่) ได้
หยุดในพัดฉุกเฉิน	Emergency Only (กรณีฉุกเฉินเท่านั้น) หมายถึงมอเตอร์จะหยุดทำงานได้ก็ต่อเมื่อใช้คำสั่งจากคันโยกแบบผสมผสาน (CSC) อย่างต่ำ 2 วินาทีเท่านั้นระหว่างการบินในสถานการณ์ฉุกเฉิน เช่น หากเกิดการชนกัน มอเตอร์หยุดกลางคัน โดรนหมุนกลางอากาศ หรือโดรนอยู่นอกเหนือการควบคุมและบินขึ้นหรือลงอย่างรวดเร็วมาก Anytime (ทุกเวลา) หมายถึงมอเตอร์สามารถหยุดกลางอากาศเมื่อใดก็ได้ เมื่อผู้ใช้ใช้คำสั่งจากคันโยกแบบผสมผสาน (CSC)

การหยุดมอเตอร์กลางอากาศจะทำให้โดรนชนได้

การวางตำแหน่งการมองเห็นและการตรวจจับสิ่งกีดขวาง	เมื่อปิดใช้งานการวางตำแหน่งการมองเห็นและการตรวจจับสิ่งกีดขวาง โดรนจะใช้ GNSS เท่านั้นในการบินอยู่กับที่ จะไม่สามารถตรวจจับสิ่งกีดขวางรอบทิศทางได้ และโดรนจะไม่ลดความเร็วโดยอัตโนมัติเมื่อลดระดับลงมาใกล้กับพื้นดิน ต้องใช้ความระมัดระวังเป็นพิเศษเมื่อปิดใช้งานการวางตำแหน่งการมองเห็นและการตรวจจับสิ่งกีดขวาง สามารถปิดใช้งานการวางตำแหน่งการมองเห็นและการตรวจจับ สิ่งกีดขวางชั่วคราวในสภาวะที่มีเมฆและหมอก หรือเมื่อตรวจพบสิ่งกีดขวางเมื่อลงจอด ให้เปิดใช้งานการวางตำแหน่งการมองเห็นและการตรวจจับสิ่งกีดขวางในสถานการณ์การบินปกติ การวางตำแหน่งการมองเห็นและการตรวจจับสิ่งกีดขวางจะถูกเปิดใช้งานเป็นค่าเริ่มต้นหลังจากรีสตาร์ทโดรน ⚠️ การวางตำแหน่งการมองเห็นและการตรวจจับสิ่งกีดขวางจะใช้ได้เฉพาะเมื่อบินด้วยตนเองเท่านั้น และไม่สามารถใช้ได้โหมดต่าง ๆ อย่าง RTH, การลงจอดอัตโนมัติ และโหมดการบินอัจฉริยะ
AirSense	การเตือนจะปรากฏขึ้นในแอป DJI Fly เมื่อตรวจพบอากาศยานที่ควบคุมโดยคนหากเปิดใช้งาน AirSense อ่านข้อมูลส่วนสิทธิ์ในข้อความแจ้งของ DJI Fly ก่อนใช้งาน AirSense

การควบคุม

- การตั้งค่าโดรน

หน่วย	สามารถตั้งค่าเป็นแบบเมตริกหรืออิมพีเรียล
การสแกนวัตถุ	เมื่อเปิดใช้งาน โดรนจะสแกนและแสดงวัตถุในมุมมองกล้องโดยอัตโนมัติ (ใช้ได้กับโหมดการถ่ายภาพที่ถ่ายครั้งเดียวและการบันทึกวิดีโอปกติเท่านั้น)
การปรับแต่ง Gain and Expo	รองรับการปรับแต่งการตั้งค่า Gain and Expo ของโดรนและกิมบอลในโหมดการบินต่าง ๆ ซึ่งรวมถึงความเร็วแนวราบสูงสุด, ความเร็วระยะบินขึ้นสูงสุด, ความเร็วระยะบินลงสูงสุด, ความเร็วเชิงมุมสูงสุด, ความนุ่มนวลของการหันซ้ายขวา, ความไวของเบรก, Expo, ความเร็วสูงสุดในการควบคุมการก้มเงยของกิมบอล และความนุ่มนวลของการก้มเงย

⚠️ • เมื่อปล่อยคันบังคับ ความไวเบรกที่เพิ่มขึ้นจะลดระยะการเบรกของโดรน ในขณะที่ความไวเบรกที่ลดลงจะเพิ่มระยะการเบรก บินด้วยความระมัดระวัง

- การตั้งค่ากิมบอล: แตะเพื่อตั้งค่าโหมดกิมบอล ทำการปรับเทียบกิมบอล และปรับศูนย์กลางหรือปรับกิมบอลให้มั่นคง
- การตั้งค่ารีโมทคอนโทรล: แตะเพื่อตั้งฟังก์ชันของปุ่มแบบปรับแต่งเอง ปรับเทียบรีโมทคอนโทรล เปลี่ยนโหมดคันบังคับ ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเข้าใจการทำงานของโหมดคันบังคับ ก่อนจะเปลี่ยนโหมดคันบังคับ
- การสอนบิน: ดูบทช่วยสอนการบิน
- จับคู่โดรนอีกครั้ง (ลิงก์): เมื่อโดรนไม่ได้เชื่อมต่อกับรีโมทคอนโทรล ให้แตะเพื่อเริ่มการเชื่อมต่อ

กล้อง

- การตั้งค่าพารามิเตอร์กล้อง: แสดงการตั้งค่าที่แตกต่างกันตามโหมดการถ่าย

โหมดถ่ายภาพ	การตั้งค่า
โหมดภาพถ่าย	รูปแบบ, อัตราส่วนภาพ, ความละเอียด
โหมดบันทึกวิดีโอ	สี, ฟรیمเรต Coding, คำบรรยายภาพของวิดีโอ

MasterShots	สี, ฟอรัม Coding, คำบรรยายภาพของวิดีโอ
QuickShots	สี, ฟอรัม Coding, คำบรรยายภาพของวิดีโอ
Hyperlapse (ถ่ายภาพแบบ Timelapse และเคลื่อนไหวกล้องไปด้วย)	ประเภทภาพถ่าย, กรอบภาพ
Pano	ประเภทภาพถ่าย

• การตั้งค่าทั่วไป

กันแสงกะพริบ	เมื่อเปิดใช้งาน อาการกะพริบของฟลูออเรสเซนต์ที่เกิดจากแหล่งกำเนิดแสงจะลดลงเมื่อถ่ายในสภาพแวดล้อมที่มีแสงสว่าง 👉 ในโหมด Pro การป้องกันการกะพริบจะมีผลเฉพาะเมื่อตั้งค่าความเร็วชัตเตอร์และ ISO เป็นอัตราส่วนที่เหมาะสม
ฮิสโตแกรม	เมื่อเปิดใช้งาน ผู้ใช้สามารถตรวจสอบหน้าจอลดเพื่อดูว่าค่าแสงนั้นเหมาะสมหรือไม่
ระดับสูงสุด	เมื่อเปิดใช้งานในโหมด MF วัตถุที่อยู่ในโฟกัสจะแสดงในกรอบสีแดง ยิ่งค่าของระดับ Peaking มากเท่าไร กรอบก็จะหนาขึ้นเท่านั้น
เตือนเปิดรับแสงมากเกินไป	เมื่อเปิดใช้งาน จะระบุพื้นที่ที่มีค่าแสงมากเกินไปด้วยเส้นกึ่งวงกลม
เส้นตาราง	เปิดใช้งานเส้นตาราง เช่น เส้นกึ่งวงกลม เส้นตารางเก้าช่อง และจุดศูนย์กลาง
สมดุลสีขาว	ตั้งค่าเป็นอัตโนมัติ หรือปรับอุณหภูมิสีด้วยตนเอง

• พื้นที่จัดเก็บข้อมูล

พื้นที่จัดเก็บข้อมูล	จัดเก็บไฟล์ที่บันทึกไว้ในการ์ด microSD ของโดรนหรือพื้นที่จัดเก็บข้อมูลภายในโดรน DJI Air 3 มีพื้นที่จัดเก็บข้อมูลภายใน 8 GB
การตั้งชื่อไฟล์เดอร์แบบกำหนดเอง	เมื่อมีการเปลี่ยนแปลง ไฟล์เดอร์ใหม่จะถูกสร้างขึ้นโดยอัตโนมัติในพื้นที่จัดเก็บข้อมูลของโดรนเพื่อจัดเก็บไฟล์ในอนาคต
การตั้งชื่อไฟล์แบบกำหนดเอง	เมื่อมีการเปลี่ยนแปลง ชื่อใหม่จะถูกนำไปใช้กับไฟล์ในอนาคตในพื้นที่จัดเก็บข้อมูลของโดรน
แคชเมื่อทำการบันทึก	เมื่อเปิดใช้งาน ภาพสดที่ปรากฏในรีโมทคอนโทรลจะถูกจัดเก็บไว้ในพื้นที่จัดเก็บข้อมูลของรีโมทคอนโทรลเมื่อบันทึกวิดีโอ
ความจุแคชวิดีโอสูงสุด	เมื่อถึงขีดจำกัดแล้ว แคชแรกสุดจะถูกลบโดยอัตโนมัติ

• รีเซ็ตการตั้งค่ากล้อง: แต่เพื่อคืนค่าพารามิเตอร์ของกล้องทั้งหมดให้เป็นการตั้งค่าเริ่มต้น

การส่งข้อมูล

สามารถเลือกแพลตฟอร์มการสตรีมสดเพื่อแพร่ภาพมุมมองของกล้องในรูปแบบเรียลไทม์ นอกจากนี้ยังสามารถตั้งย่านความถี่และโหมดช่องสัญญาณในการตั้งค่าระบบส่งข้อมูล

เกี่ยวกับ

แสดงข้อมูลต่าง ๆ อย่างชื่ออุปกรณ์, ชื่อ Wi-Fi, รุ่น, เวอร์ชันของแอป, เฟิร์มแวร์ของโดรน, เฟิร์มแวร์ RC, ข้อมูล FlySafe, SN เป็นต้น

และ Reset All Settings (รีเซ็ตการตั้งค่าทั้งหมด) เพื่อรีเซ็ตการตั้งค่า ซึ่งรวมถึงการตั้งค่ากล้อง ก็มบอล และความปลอดภัยเป็นค่าเริ่มต้น



• ชาร์จอุปกรณ์ให้เต็มก่อนเปิดแอป DJI Fly

- จำเป็นต้องใช้ข้อมูลอุปกรณ์เคลื่อนที่เมื่อใช้แอป DJI Fly ติดต่อผู้ให้บริการเครือข่ายไร้สายของคุณเพื่อขอทราบค่าใช้จ่ายสำหรับเน็ต
 - ถ้าคุณใช้โทรศัพท์เคลื่อนที่เป็นจอภาพ ห้ามรับสายที่โทรเข้ามาหรือใช้คุณสมบัติการรับส่งข้อความระหว่างการบิน
 - อ่านข้อความแจ้งเตือนด้านความปลอดภัย ข้อความเตือน และข้อสงวนสิทธิ์ทั้งหมดให้ละเอียด รับทราบและจดจำข้อกำหนดที่เกี่ยวข้องในพื้นที่ของคุณเอาไว้ คุณคือผู้รับผิดชอบผู้เดียวเท่านั้นที่ต้องรับทราบถึงข้อกำหนดที่เกี่ยวข้อง และการบินแบบที่ได้อนุญาต
 - a. อ่านและทำความเข้าใจข้อความเตือนต่าง ๆ ก่อนใช้การขึ้นบินอัตโนมัติและการลงจอดอัตโนมัติ
 - b. อ่านและทำความเข้าใจข้อความเตือนต่าง ๆ และข้อสงวนสิทธิ์ก่อนจะตั้งค่าระดับความสูงที่อยู่เกินจาการตั้งค่าเริ่มต้น
 - c. อ่านและทำความเข้าใจข้อความเตือนต่าง ๆ และข้อสงวนสิทธิ์ก่อนจะสลับใช้โหมดการบินแบบต่าง ๆ
 - d. อ่านและทำความเข้าใจข้อความเตือนต่าง ๆ และคำเตือนข้อสงวนสิทธิ์เมื่ออยู่ใกล้หรืออยู่ใน GEO Zone
 - e. อ่านและทำความเข้าใจข้อความเตือนต่าง ๆ ก่อนใช้โหมดการบินอัจฉริยะ
 - หากมีค่าเตือนขึ้นในแอป ให้จอดโดรนของคุณทันที ณ ตำแหน่งที่ปลอดภัย
 - ทบทวนข้อความเตือนทั้งหมดที่อยู่ในรายการที่แสดงในแอปก่อนขึ้นบินทุกครั้ง
 - ใช้การสอนใช้งานในแอปเพื่อฝึกทักษะการบินของคุณ หากคุณยังไม่เคยบินโดรนมาก่อน หรือถ้าคุณยังมีประสบการณ์ไม่เพียงพอที่จะบินโดรนอย่างมั่นใจ
 - แอปนี้ออกแบบมาเพื่อช่วยคุณในการบิน ใช้วิจารณญาณของคุณ และห้ามพึ่งแอปเพื่อควบคุมโดรนของคุณ การใช้งานแอปนี้ของคุณต้องเป็นไปตามข้อกำหนดการใช้งานของ DJI Fly และนโยบายความเป็นส่วนตัวของ DJI อ่านทั้งหมดอย่างละเอียดได้ในแอป
-

ภาคผนวก

ภาคผนวก

ข้อมูลจำเพาะ

โดรน (รุ่น: EB3WBC)	
น้ำหนักเมื่อขึ้นบิน	720 ก.
ขนาด (ยาว×กว้าง×สูง)	เมื่อพับ (ไม่รวมใบพัด): 207×100.5×91.1 มม. เมื่อกางออก (ไม่รวมใบพัด): 258.8×326×105.8 มม.
ความเร็วเพิ่มขึ้นสูงสุด	10 เมตร/วินาที
ความเร็วลดลงสูงสุด	10 เมตร/วินาที
ความเร็วแนวราบสูงสุด (ใกล้เคียงกับระดับน้ำทะเล ไม่มีลม) ^[1]	21 เมตร/วินาที
ความสูงสูงสุดที่บินขึ้นได้	6,000 ม. (19,685 ฟุต)
ระยะเวลาบินสูงสุด ^[2]	46 นาที
เวลาในการบินอยู่กับที่สูงสุด ^[3]	42 นาที
ระยะทางบินได้ไกลที่สุด	32 กม.
การต้านความเร็วลมสูงสุด	12 เมตร/วินาที
มุมเดิหน้า/ถอยหลัง (Pitch) สูงสุด	35°
อุณหภูมิในการทำงาน	-10 ถึง 40°C (14 ถึง 104°F)
GNSS	GPS + Galileo + BeiDou
ระยะความแม่นยำในการบินอยู่กับที่	แนวตั้ง: ±0.1 ม. (พร้อมการปรับตำแหน่งการมองเห็น) ±0.5 ม. (พร้อมการปรับตำแหน่ง GNSS) แนวราบ: ±0.3 ม. (พร้อมการปรับตำแหน่งการมองเห็น) ±0.5 ม. (พร้อมระบบการปรับตำแหน่งแม่นยำสูง)
พื้นที่จัดเก็บข้อมูลภายใน	8 GB
กล้อง	
เซ็นเซอร์ภาพ	กล้องมุมกว้าง: CMOS 1/1.3 นิ้ว, พิกเซลที่ถ่ายได้: 48 MP กล้องเทเลซูมระยะกลาง: CMOS 1/1.3 นิ้ว, พิกเซลที่ถ่ายได้: 48 MP
เลนส์	กล้องมุมกว้าง FOV: 82° ฟอร์แมตเทียบเท่ากับ: 24 มม. รูรับแสง: f/1.7 โฟกัส: 1 ม. ถึง ∞ กล้องเทเลซูมระยะกลาง FOV: 35° ฟอร์แมตเทียบเท่ากับ: 70 มม. รูรับแสง: f/2.8 โฟกัส: 3 ม. ถึง ∞

ISO	วิดีโอ ปกติและภาพเคลื่อนไหวช้า: 100-6400 (สปีกัต) 100-1600 (D-Log M) 100-1600 (HLG) กลางคืน: 100-12800 (สปีกัต) ภาพถ่าย 100-6400 (12 MP) 100-3200 (48 MP)
สปีดชัตเตอร์อิเล็กทรอนิกส์	กล้องมุมกว้าง ภาพถ่าย 12MP: 1/16000-2 วินาที (2.5-8 วินาทีสำหรับภาพเปิดรับแสงนานแบบจำลอง) ภาพถ่าย 48MP: 1/8000-2 วินาที กล้องเทเลซูมระยะกลาง ภาพถ่าย 12MP: 1/16000-2 วินาที (2.5-8 วินาทีสำหรับภาพเปิดรับแสงนานแบบจำลอง) ภาพถ่าย 48MP: 1/8000-2 วินาที
ขนาดภาพถ่ายสูงสุด	กล้องมุมกว้าง: 8064×6048 กล้องเทเลซูมระยะกลาง: 8064×6048
โหมดถ่ายภาพนิ่ง	กล้องมุมกว้าง ถ่ายภาพเดี่ยว: 12 MP และ 48 MP ถ่ายภาพต่อเนื่อง: 12 MP, 3/5/7 เฟรม, 48 MP, 3/5 เฟรม ถ่ายคร่อมค่าแสงอัตโนมัติ (AEB): 12 MP, 3/5 เฟรม, 48 MP 3/5 เฟรมที่ 0.7 EV step ถ่ายแบบตั้งเวลา: 12 MP, 2/3/5/7/10/15/20/30/60 วินาที 48 MP, 5/7/10/15/20/30/60 วินาที กล้องเทเลซูมระยะกลาง ถ่ายภาพเดี่ยว: 12 MP และ 48 MP ถ่ายภาพต่อเนื่อง: 12 MP, 3/5/7 เฟรม, 48 MP, 3/5 เฟรม ถ่ายคร่อมค่าแสงอัตโนมัติ (AEB): 12 MP, 3/5 เฟรม, 48 MP 3/5 เฟรมที่ 0.7 EV step ถ่ายแบบตั้งเวลา: 12 MP, 2/3/5/7/10/15/20/30/60 วินาที 48 MP, 5/7/10/15/20/30/60 วินาที
ฟอร์แมตภาพถ่าย	JPEG/DNG (RAW)
ความละเอียดวิดีโอ ^[4]	กล้องมุมกว้าง: H.264/H.265 4K: 3840×2160@24/25/30/48/50/60/100 fps FHD: 1920×1080@24/25/30/48/50/60/100/200 fps 2.7K การถ่ายภาพแนวตั้ง: 1512×2688@24/25/30/48/50/60 fps การถ่ายภาพแนวตั้ง FHD: 1080×1920@24/25/30/48/50/60 fps กล้องเทเลซูมระยะกลาง: H.264/H.265 4K: 3840×2160@24/25/30/48/50/60/100 fps FHD: 1920×1080@24/25/30/48/50/60/100/200 fps 2.7K การถ่ายภาพแนวตั้ง: 1512×2688@24/25/30/48/50/60 fps การถ่ายภาพแนวตั้ง FHD: 1080×1920@24/25/30/48/50/60 fps

รูปแบบวิดีโอ	MP4 (MPEG-4 AVC/H.264, HEVC/H.265)
อัตราบิตของวิดีโอสูงสุด	H.264/H.265: 150 Mbps
ไฟล์ที่รองรับ	exFAT
โหมดสีและวิธีการซูมตัวอย่าง	กล้องมุมกว้าง ปกติ: 8 บิต 4:2:0 (H.264/H.265) HLG/D-Log M: 10 บิต 4:2:0 (H.265) กล้องเทเลซูมระยะกลาง ปกติ: 8 บิต 4:2:0 (H.264/H.265) HLG/D-Log M: 10 บิต 4:2:0 (H.265)
ซูมดิจิทัล	กล้องมุมกว้าง: 1-3 เท่า กล้องเทเลซูมระยะกลาง: 3-9 เท่า
กิมบอล	
แกนสั้น	3-axis (Tilt, Roll, Pan)
ขอบเขตทางเทคนิค	ก้มเงย: -135° ถึง 70° เอียงซ้ายขวา: -50° ถึง 50° หันซ้ายขวา: -27° ถึง 27°
ขอบเขตทางเทคนิค	ก้มเงย: -90° ถึง 60° หันซ้ายขวา: -5° ถึง 5°
ความเร็วควบคุมสูงสุด (ก้มเงย)	100°/วินาที
ขอบเขตการสั่นสะเทือนเชิงมุม	±0.0037°
ระบบรับรู้สิ่งกีดขวางต่าง ๆ	
ประเภทการตรวจจับ	ระบบการมองเห็นด้วยกล้องสองตาแบบรอบทิศทาง เสริมด้วยระบบตรวจจับอินฟราเรดสามมิติตรงด้านล่างของโดรน
ข้างหน้า	ขอบเขตการประเมิน: 0.5-18 เมตร ขอบเขตการตรวจจับ: 0.5-200 เมตร ความเร็วในการตรวจจับแบบมีประสิทธิภาพ: ความเร็วในการบิน ≤ 15 เมตร/วินาที FOV: แนวนอน 90°, แนวตั้ง 72°
ย้อนกลับ	ขอบเขตการประเมิน: 0.5-18 เมตร ความเร็วในการตรวจจับแบบมีประสิทธิภาพ: ความเร็วในการบิน ≤ 14 เมตร/วินาที FOV: แนวนอน 90°, แนวตั้ง 72°
ด้านข้าง	ขอบเขตการประเมิน: 0.5-30 เมตร ความเร็วในการตรวจจับแบบมีประสิทธิภาพ: ความเร็วในการบิน ≤ 14 เมตร/วินาที FOV: แนวนอน 90°, แนวตั้ง 72°
ด้านบน	ขอบเขตการประเมิน: 0.5-18 เมตร ความเร็วในการตรวจจับแบบมีประสิทธิภาพ: ความเร็วในการบิน ≤ 6 เมตร/วินาที FOV: ด้านหน้าและด้านหลัง 72°, ซ้ายและขวา 90°
ด้านล่าง	ขอบเขตการประเมิน: 0.3-14 เมตร ความเร็วในการตรวจจับแบบมีประสิทธิภาพ: ความเร็วในการบิน ≤ 6 เมตร/วินาที FOV: ด้านหน้าและด้านหลัง 106°, ซ้ายและขวา 90°
สภาพแวดล้อมในการทำงาน	เดินหน้า ถอยหลัง ซ้าย ขวา และขึ้นด้านบน: พื้นผิวที่มีรูปแบบที่มองเห็นได้และมีแสงเพียงพอที่ (ลึกซึ้งกว่า 15) ด้านล่าง: พื้นผิวที่มีรูปแบบที่มองเห็นได้ สะท้อนแสงแบบกระจายมากกว่า 20% (เช่น ผนัง ดินไม้ ผู้คน) และมีแสงสว่างเพียงพอ (ลึกซึ้งกว่า 15)

เซ็นเซอร์อินฟราเรด 3D	ช่วงการวัด: 0.1-8 ม. (การสะท้อนแสงมากกว่า 10%) FOV: ด้านหน้าและด้านหลัง 60°, ซ้ายและขวา 60°
-----------------------	--

การส่งวิดีโอ

ระบบการส่งวิดีโอ	O4
คุณภาพมุมมองสดขณะถ่าย	รีโมทคอนโทรล: 1080p/30fps, 1080p/60fps
ความถี่ในการทำงาน ^[5]	2.4000-2.4835 GHz, 5.170-5.250 GHz, 5.725-5.850 GHz
กำลังในการส่งสัญญาณ (EIRP)	2.4 GHz: < 33 dBm (FCC), < 20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.1 GHz: < 23 dBm (CE) 5.8 GHz: < 33 dBm (FCC), < 30 dBm (SRRC), < 14 dBm (CE)

ระยะการส่งสัญญาณไกลที่สุด (ไม่มีสิ่งกีดขวาง ไม่มีการรบกวน) ^[6]	20 กิโลเมตร (FCC), 10 กิโลเมตร (CE/SRRC/MIC)
ระยะการส่งสัญญาณไกลที่สุด (ไม่มีสิ่งกีดขวาง มีการรบกวน) ^[7]	การรบกวนที่รุนแรง: เขตเมือง, ประมาณ 1.5-4 กม. การรบกวนปานกลาง: เขตชนเมือง, ประมาณ 4-10 กม. การรบกวนต่ำ: เขตชนบท/ชายทะเล, ประมาณ 10-20 กม.

ระยะการส่งสัญญาณไกลที่สุด (มีสิ่งกีดขวาง มีการรบกวน) ^[8]	การรบกวนต่ำและมีอาคารกีดขวาง: ประมาณ 0-0.5 กม. การรบกวนต่ำและมีต้นไม้กีดขวาง: ประมาณ 0.5-3 กม.
ความเร็วในการดาวน์โหลดสูงสุด ^[9]	O4: 10 MB/s (โดยใช้รีโมทคอนโทรล DJI RC 2) 10 MB/s (โดยใช้รีโมทคอนโทรล DJI RC-N2) Wi-Fi 5: 30 MB/s

ความหน่วงต่ำสุด ^[10]	โดรน + รีโมทคอนโทรล: ประมาณ 120 ms
เสาอากาศ	เสาอากาศ 6 เสา, 2T4R

Wi-Fi

โปรโตคอล	802.11 a/b/g/n/ac
ความถี่ในการทำงาน	2.4000-2.4835 GHz, 5.725-5.850 GHz
กำลังในการส่งสัญญาณ (EIRP)	2.4 GHz: <20 dBm (FCC/CE/SRRC/MIC) 5.8 GHz: <20 dBm(FCC/SRRC), <14 dBm(CE)

Bluetooth

โปรโตคอล	Bluetooth 5.2
ความถี่ในการทำงาน	2.4000-2.4835 GHz
กำลังในการส่งสัญญาณ (EIRP)	<10 dBm

แบตเตอรี่การบินอัจฉริยะ (รุ่น: BWX233-4241-14.76)

ความจุแบตเตอรี่	4241 mAh
น้ำหนัก	267 ก.
แรงดันไฟฟ้าที่กำหนด	14.76 V
ชาร์จไฟเต็มที	17 V
ชนิดของแบตเตอรี่	Li-ion 4S
ระบบสารเคมี	LiNiMnCoO2
พลังงาน	62.6 Wh
อุณหภูมิขณะชาร์จ	5 ถึง 40°C (41 ถึง 104°F)
เวลาในการชาร์จ	ประมาณ 80 นาที (พร้อมกับชาร์จแบบพกพา DJI 65W) ประมาณ 60 นาที (ด้วยอะแดปเตอร์ชาร์จไฟ DJI 100W USB-C และฮับชาร์จแบตเตอรี่ DJI Air 3)

ที่ชาร์จ	
ไฟเข้า	ที่ชาร์จแบบพกพา DJI 65W: 100-240 V (AC), 50-60 Hz, 2 A อะแดปเตอร์ชาร์จไฟ DJI 100W USB-C: 100-240 V (AC), 50-60 Hz, 2.5 A
เอาต์พุต ^[1]	ที่ชาร์จแบบพกพา DJI 65W: USB-C: 5 V = 5 A; 9 V = 5 A; 12 V = 5 A; 15 V = 4.3 A; 20 V = 3.25 A; 5-20 V = 3.25 A USB-A: 5 V = 2 A อะแดปเตอร์ชาร์จไฟ DJI 100W USB-C: สูงสุด 100 W (รวม)
กำลังไฟ	ที่ชาร์จแบบพกพา DJI 65W: 65 W อะแดปเตอร์ชาร์จไฟ DJI 100W USB-C: 100 W
อับชาร์จแบตเตอรี่	
ไฟเข้า	USB-C: 5-20 V สูงสุด 5 A
เอาต์พุต (การสะสมกำลัง)	ช่องแบตเตอรี่: 12-17 V สูงสุด 3.5 A
เอาต์พุต (การชาร์จ)	ช่องแบตเตอรี่: 12-17 V สูงสุด 5 A
เอาต์พุต (USB-C)	USB-C: 5 V = 3 A; 9 V = 5 A; 12 V = 5 A; 15 V = 5 A; 20 V = 4.1 A
ประเภทการชาร์จ	ชาร์จแบตเตอรี่สามก้อนตามลำดับ
ความเข้ากันได้	แบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะ DJI Air 3
ที่ชาร์จในรถยนต์	
ไฟเข้า	กำลังไฟเข้าจากรถยนต์: 12.7-16 V, 6.5 A, พัดลมแรงดันไฟฟ้า 14 V (DC)
ไฟออก	USB-C: 5 V = 5 A; 9 V = 5 A; 12 V = 5 A; 15 V = 4.3 A; 20 V = 3.25 A; 5~20 V, 3.25 A USB-A: 5 V = 2 A
กำลังไฟ	65 W
อุณหภูมิขณะชาร์จ	5 ถึง 40°C (41 ถึง 104°F)
พื้นที่จัดเก็บข้อมูล	
การ์ด microSD ที่แนะนำ	SanDisk Extreme PRO 32GB V30 U3 A1 microSDHC Lexar 1066x 64GB V30 U3 A2 microSDXC Lexar 1066x 128GB V30 U3 A2 microSDXC Lexar 1066x 256GB V30 U3 A2 microSDXC Lexar 1066x 512GB V30 U3 A2 microSDXC Kingston Canvas GO! Plus 64GB V30 U3 A2 microSDXC Kingston Canvas GO! Plus 128GB V30 U3 A2 microSDXC Kingston Canvas React Plus 64GB V90 U3 A1 microSDXC Kingston Canvas React Plus 128GB V90 U3 A1 microSDXC Kingston Canvas React Plus 256GB V90 U3 A1 microSDXC Samsung EVO Plus 512GB V30 U3 A2 microSDXC
รีโมทคอนโทรล DJI RC-N2 (รุ่น: RC151)	
ระยะเวลาในการใช้งานสูงสุด	เมื่อไม่ได้ชาร์จอุปกรณ์เคลื่อนที่ใด ๆ: 6 ชั่วโมง เมื่อชาร์จอุปกรณ์เคลื่อนที่: 3.5 ชั่วโมง
ขนาดใหญ่สุดของอุปกรณ์เคลื่อนที่ที่รองรับ	180×86×10 มม.
อุณหภูมิในการทำงาน	-10 ถึง 40°C (14 ถึง 104°F)

อุณหภูมิขณะชาร์จ	5 ถึง 40°C (41 ถึง 104°F)
เวลาในการชาร์จ	2.5 ชั่วโมง
ประเภทการชาร์จ	ขอแนะนำให้ใช้ที่ชาร์จ 5V/2A
ความจุแบตเตอรี่	18.72 Wh (3.6 V, 2600 mAh×2)
ชนิดของแบตเตอรี่	18650 Li-ion
ขนาด	104.22×149.95×45.25 มม.
น้ำหนัก	375 ก.
ประเภท USB Port ที่รองรับ	Lightning, USB-C, Micro USB (ข้อแยกต่างหาก)
ความถี่ในการดำเนินการส่งวิดีโอ ^[5]	2.4000-2.4835 GHz, 5.170-5.250 GHz, 5.725-5.850 GHz
กำลังในการส่งสัญญาณ (EIRP)	2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.1 GHz: <23 dBm (CE) 5.8 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <30 dBm (SRRC)

รีโมทคอนโทรล DJI RC 2 (รุ่น: RC331)

ระยะเวลาในการทำงานสูงสุด	3 ชั่วโมง
อุณหภูมิในการทำงาน	-10 ถึง 40°C (14 ถึง 104°F)
อุณหภูมิสำหรับจัดเก็บ	ภายในหนึ่งเดือน: -30 ถึง 60° C (-22 ถึง 140° F) หนึ่งถึงสามเดือน: -30 ถึง 45° C (-22 ถึง 113° F) สามเดือนถึงหกเดือน: -30 ถึง 35° C (-22 ถึง 95° F) นานกว่าหกเดือน: -30 ถึง 25° C (-22 ถึง 77° F)
อุณหภูมิขณะชาร์จ	5° ถึง 40°C (41° ถึง 104°F)
เวลาในการชาร์จ	1.5 ชั่วโมง
ประเภทการชาร์จ	รองรับการชาร์จได้สูงสุด 9V /3A
ความจุแบตเตอรี่	22.32 Wh (3.6 V, 3100 mAh×2)
ชนิดของแบตเตอรี่	18650 Li-ion
ระบบสารเคมี	LiNiMnCoO2
GNSS	GPS + Galileo + BeiDou
ความจุพื้นที่จัดเก็บข้อมูลภายใน	32 GB + พื้นที่จัดเก็บข้อมูลได้ (ด้วยการ์ด microSD)
การ์ด SD ที่รองรับ	microSD card ระดับ UHS-I Speed Grade 3 ขึ้นไป
การ์ด microSD ที่แนะนำ	SanDisk Extreme PRO 64GB V30 A2 microSDXC SanDisk High Endurance 64GB V30 microSDXC Lexar 256GB V30 A2 microSDXC Samsung EVO 64GB V30 microSDXC Samsung EVO Plus 128GB V30 microSDXC Samsung EVO Plus 256GB V30 microSDXC Kingston 256GB V30 microSDXC
ความสว่างหน้าจอ	700 nits
ความละเอียดหน้าจอ	1920×1080
ขนาดหน้าจอ	5.5 นิ้ว
อัตราเฟรมหน้าจอ	60 fps
ควบคุมด้วยหน้าจอสัมผัส	มัลติทัช 10 จุด
ขนาด	ไม่มีก้านควบคุม: 168.4×132.5×46.2 มม. มีก้านควบคุม: 168.4×132.5×62.7 มม.
น้ำหนัก	ประมาณ 420 กรัม

การส่งวิดีโอ	
เสาอากาศ	เสาอากาศ 4 เสา, 2T4R
ความถี่ในการดำเนินการส่งวิดีโอ ^[5]	2.4000-2.4835 GHz, 5.170-5.250 GHz , 5.725-5.850 GHz
กำลังในการส่งสัญญาณ (EIRP)	2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.1 GHz: <23 dBm (CE) 5.8 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <30 dBm (SRRC)
Wi-Fi	
โปรโตคอล Wi-Fi	802.11 a/b/g/n/ac/ax
ความถี่ใช้งาน Wi-Fi	2.4000-2.4835 GHz, 5.150-5.250 GHz, 5.725-5.850 GHz
กำลังในการส่งสัญญาณ Wi-Fi (EIRP)	2.4 GHz: <26 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.1 GHz: <23 dBm (FCC/CE/SRRC/MIC) 5.8 GHz: <23 dBm (FCC/RRRC), <14 dBm (CE)
Bluetooth	
โปรโตคอล Bluetooth	BT 5.2
ความถี่การทำงาน Bluetooth	2.4000-2.4835 GHz
กำลังส่งบลูทูธ (EIRP)	< 10 dBm

- [1] 19 เมตร/วินาที ในสภาพยุโรป
- [2] ทำการวัดโดยให้ DJI Air 3 บินด้วยความเร็วคงที่ที่ 28.8 กม./ชม. ในสภาพแวดล้อมที่ร่มที่ระดับน้ำทะเล โดยปิด APAS, ปิด AirSense, พารามิเตอร์ของกล้องตั้งค่าไว้ที่ 1080p/24fps, ปิดโหมดวิดีโอ และบินจากระดับแบตเตอรี่ 100% จนถึง 0% ข้อมูลสำหรับใช้อ้างอิงเท่านั้น โปรดให้ความสนใจกับการแจ้งเตือนในแอปในระหว่างการบินเสมอ
- [3] ทำการวัดโดยให้ DJI Air 3 บินอยู่กับที่ในสภาพแวดล้อมที่ร่มที่ระดับน้ำทะเล โดยปิด APAS, ปิด AirSense, พารามิเตอร์ของกล้องตั้งค่าไว้ที่ 1080p/24fps, ปิดโหมดวิดีโอ และบินจากระดับแบตเตอรี่ 100% จนถึง 0% ข้อมูลสำหรับใช้อ้างอิงเท่านั้น โปรดให้ความสนใจกับการแจ้งเตือนในแอปในระหว่างการบินเสมอ
- [4] เฟรมเรตที่บันทึกคือ 100 fps และ 200 fps วิดีโอที่ได้อาจเปิดเล่นเป็นวิดีโอภาพเคลื่อนไหว 4K/100fps รองรับ H.265 เท่านั้น
- [5] สามารถใช้ 5.170-5.250 GHz ได้ในประเทศและภูมิภาคที่ได้รับอนุญาตตามกฎหมายและระเบียบข้อบังคับในท้องถิ่นเท่านั้น
- [6] วัดในสภาพแวดล้อมกลางแจ้งที่ไม่มีสิ่งกีดขวางและไม่มีสัญญาณรบกวน ข้อมูลข้างต้นแสดงช่วงการสื่อสารที่ไกลที่สุดสำหรับการบินแบบเที่ยวเดียวที่ไม่ไปกลับภายใต้มาตรฐานแต่ละข้อ โปรดให้ความสนใจกับการแจ้งเตือนของ RTH ในแอปในระหว่างการบินเสมอ
- [7] ข้อมูลได้จากการทดสอบภายใต้มาตรฐาน FCC ในสภาพแวดล้อมที่ไม่มีสิ่งกีดขวางและมีสัญญาณรบกวนตามปกติ ใช้สำหรับการอ้างอิงเท่านั้นและไม่รับประกันระยะเวลาจริงของการส่งข้อมูล
- [8] ข้อมูลได้จากการทดสอบภายใต้มาตรฐาน FCC ในสภาพแวดล้อมที่มีสิ่งกีดขวางและมีสัญญาณรบกวนต่ำตามปกติ ใช้สำหรับการอ้างอิงเท่านั้นและไม่รับประกันระยะเวลาจริงของการส่งข้อมูล
- [9] วัดในสภาพแวดล้อมของห้องทดลองที่มีสัญญาณรบกวนเพียงเล็กน้อยในประเทศ/ภูมิภาคที่รองรับทั้ง 2.4 GHz และ 5.8 GHz ความเร็วในการดาวน์โหลดอาจแตกต่างกันไปตามสภาพแวดล้อมจริง
- [10] ขึ้นอยู่กับปัจจัยของสภาวะแวดล้อมจริงและอุปกรณ์เคลื่อนที่
- [11] เมื่อใช้ทั้งสองพอร์ต กำลังไฟออกสูงสุดของหนึ่งพอร์ตคือ 82 W และที่ชาร์จจะจัดสรรกำลังไฟออกของทั้งสองพอร์ตตามโหลดกำลังไฟแบบเปลี่ยนแปลงได้

เมทริกซ์ฟังก์ชันของกล้อง

		กล้องมุมกว้าง	กล้องเทเลซูมระยะกลาง
ภาพถ่าย	ถ่ายภาพเดี่ยว	✓	✓
	ถ่ายภาพต่อเนื่อง	✓	✓
	การถ่ายภาพพร้อมการเปิดรับแสงอัตโนมัติ	✓	✓
	ถ่ายแบบตั้งเวลา	✓	✓
	Pano	✓	✓ ^[1]
	Hyperlapse (ถ่ายภาพแบบ Timelapse และเคลื่อนไหวกล้องไปด้วย)	✓	✓
วิดีโอ	เคลื่อนไหวช้า	✓	✓
	โหมด Night	✓	✓
	MasterShots	✓	✓
	QuickShots	✓	✓ ^[2]
	FocusTrack	✓	✓

[1] กล้องเทเลขนาดกลางรองรับเฉพาะมุมมองสเฟียร์แบบพาโนรามาเท่านั้น

[2] กล้องเทเลซูมระยะกลางไม่รองรับโหมด Asteroid ของ QuickShots

การใช้งานร่วมกับอุปกรณ์อื่น ๆ

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

การอัปเดตเฟิร์มแวร์

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

การใช้แอป DJI Fly

เมื่อเชื่อมต่อโดรนหรือรีโมทคอนโทรลกับแอป DJI Fly คุณจะได้รับการเตือน เมื่อมีเฟิร์มแวร์ใหม่พร้อมให้อัปเดต หากต้องการเริ่มอัปเดต ให้เชื่อมต่อรีโมทคอนโทรลหรืออุปกรณ์เคลื่อนที่ของคุณกับอินเทอร์เน็ตและทำตามคำแนะนำบนจอ คุณจะไม่สามารถอัปเดตเฟิร์มแวร์ได้ ถ้ารีโมทคอนโทรลไม่ได้เชื่อมต่อกับโดรน ต้องใช้การเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ต

การใช้งาน DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series)

อัปเดตโดรนและเฟิร์มแวร์ของรีโมทคอนโทรลแยกจากกันโดยใช้ DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series)

ทำตามคำแนะนำด้านล่างเพื่ออัปเดตเฟิร์มแวร์ของโดรน:

- 1. เปิด DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series) บนคอมพิวเตอร์ของคุณ แล้วล็อกอินด้วยบัญชี DJI ของคุณ
- 2. เปิดโดรน แล้วเชื่อมต่อโดรนกับคอมพิวเตอร์ผ่านพอร์ต USB-C ภายใน 20 วินาที
- 3. เลือก DJI Air 3 และคลิก Firmware Updates (อัปเดตเฟิร์มแวร์)
- 4. เลือกเวอร์ชันเฟิร์มแวร์
- 5. รอการดาวน์โหลดเฟิร์มแวร์ การอัปเดตเฟิร์มแวร์จะเริ่มเองอัตโนมัติ
- 6. รอให้การอัปเดตเฟิร์มแวร์เสร็จ

ทำตามคำแนะนำด้านล่างเพื่ออัปเดตเฟิร์มแวร์ของรีโมทคอนโทรล:

- 1. เปิด DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series) บนคอมพิวเตอร์ของคุณ แล้วล็อกอินด้วยบัญชี DJI ของคุณ
- 2. เปิดรีโมทคอนโทรล แล้วเชื่อมต่อกับคอมพิวเตอร์ผ่านพอร์ต USB-C
- 3. เลือกรีโมทคอนโทรลที่เกี่ยวข้องและคลิกที่ Firmware Updates (อัปเดตเฟิร์มแวร์)
- 4. เลือกเวอร์ชันเฟิร์มแวร์
- 5. รอการดาวน์โหลดเฟิร์มแวร์ การอัปเดตเฟิร์มแวร์จะเริ่มเองอัตโนมัติ
- 6. รอให้การอัปเดตเฟิร์มแวร์เสร็จ

- 
- เฟิร์มแวร์ของแบตเตอรี่รวมอยู่ในเฟิร์มแวร์ของโดรน อย่าลืมอัปเดตแบตเตอรี่ทั้งหมด
 - ตรวจสอบว่าได้ทำตามขั้นตอนทั้งหมดเพื่ออัปเดตเฟิร์มแวร์ มิฉะนั้น การอัปเดตอาจล้มเหลว
 - ตรวจสอบว่าคอมพิวเตอร์เชื่อมต่อกับอินเทอร์เน็ตแล้วในระหว่างที่อัปเดต
 - ก่อนจะอัปเดต ตรวจสอบให้แน่ใจว่าแบตเตอรี่ชาร์จแล้วอย่างน้อย 40% และรีโมทคอนโทรลชาร์จแล้วอย่างน้อย 20%
 - อย่าถอดปลั๊กสาย USB-C ระหว่างการอัปเดต
 - การอัปเดตเฟิร์มแวร์อาจใช้เวลาประมาณ 10 นาที เป็นเรื่องปกติที่กิมบอลจะไม่ทำงาน ไฟแสดงสถานะโดรนกะพริบและโดรนจะรีบูตเอง รอนกว่าการอัปเดตเสร็จเรียบร้อย

ไปที่ลิงก์ด้านล่างเพื่อดูเอกสารเผยแพร่ประจำรุ่น Air 3 สำหรับข้อมูลการอัปเดตเฟิร์มแวร์เพิ่มเติมเพื่อการตรวจสอบย้อนกลับ

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

รายการตรวจสอบหลังเที่ยวบิน

- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ทำการตรวจสอบด้วยสายตาเพื่อดูว่าโดรน รีโมทคอนโทรล กล้องกิมบอล แบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะ และใบพัดนั้นอยู่ในสภาพดี ติดต่อฟลายดูแลลูกค้ายของ DJI หากพบว่ามีความเสียหายใด ๆ
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเลนส์กล้องและเซ็นเซอร์ระบบการมองเห็นนั้นสะอาด
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าจัดเก็บโดรนอย่างถูกต้องก่อนที่จะขนส่ง

คำแนะนำในการบำรุงรักษา

เพื่อหลีกเลี่ยงการบาดเจ็บร้ายแรงต่อเด็กและสัตว์ โปรดปฏิบัติตามกฎระเบียบดังต่อไปนี้:

1. ชิ้นส่วนขนาดเล็ก เช่น สายเคเบิลและสายรัด เป็นอันตรายหากกลืนเข้าไป เก็บชิ้นส่วนทั้งหมดให้พ้นมือเด็กและสัตว์
2. เก็บแบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะและรีโมทคอนโทรลไว้ในที่แห้งและเย็น ห่างจากแสงแดดโดยตรงเพื่อให้แน่ใจว่าแบตเตอรี่ LiPo ในตัวจะไม่ร้อนเกินไป อุณหภูมิการเก็บรักษาที่เหมาะสม: ระหว่าง 22 ถึง 28° C (71 ถึง 82° F) สำหรับระยะเวลาการเก็บรักษานานกว่าสามเดือน ห้ามเก็บในสภาพแวดล้อมที่อยู่นอกช่วงอุณหภูมิ 14 ถึง 113° F (-10 ถึง 45° C)
3. อย่าให้กล้องสัมผัสกับหรือจุ่มลงในน้ำหรือของเหลวอื่น ๆ หากเปียก ให้เช็ดให้แห้งด้วยผ้าเนื้อนุ่มที่ซับน้ำได้ การเปิดโดรนที่ตกลงในน้ำอาจทำให้ส่วนประกอบเสียหายอย่างถาวร ห้ามใช้สารที่มีส่วนผสมของแอลกอฮอล์ เบนซิน กิโนเนอร์ หรือสารไวไฟอื่น ๆ ในการทำความสะอาดหรือนำรูกรักษากล้อง ห้ามเก็บกล้องไว้ในพื้นที่ชื้นหรือมีฝุ่นมาก
4. ห้ามเชื่อมต่อผลิตภัณฑ์กับที่ชาร์จอินเทอร์เฟซ USB ที่ต่ำกว่าเวอร์ชัน 3.0 ห้ามเชื่อมต่อผลิตภัณฑ์กับ "พาวเวอร์ USB" หรืออุปกรณ์ที่คล้ายกัน
5. ตรวจสอบชิ้นส่วนของโดรนทุกชิ้นหลังจากเกิดการชนทุก ๆ ครั้ง หรือการถูกรรแถกอย่างรุนแรง หากมีปัญหาหรือคำถามใด ๆ โปรดติดต่อตัวแทนจำหน่ายที่ได้รับอนุญาตของ DJI
6. ตรวจสอบไฟแสดงระดับแบตเตอรี่อย่างสม่ำเสมอ เพื่อระดับแบตเตอรี่ปัจจุบันและอายุการใช้งานแบตเตอรี่โดยรวม แบตเตอรี่ชาร์จได้ 200 ครั้ง ไม่แนะนำให้ใช้งานต่อหลังจากนั้น
7. ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้เคลื่อนย้ายโดรนโดยพับขาโดรนเมื่อปิดเครื่องแล้ว
8. ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้เคลื่อนย้ายรีโมทคอนโทรลโดยพับเสาอากาศเมื่อปิดเครื่องแล้ว
9. แบตเตอรี่จะเข้าสู่โหมดสลีปหลังจากการจัดเก็บเป็นเวลานาน ชาร์จแบตเตอรี่เพื่อให้ออกจากโหมดสลีป
10. ใช้ฟิลเตอร์ ND หากจำเป็นต้องใช้เวลานานในการเปิดรับแสง โปรดดูข้อมูลผลิตภัณฑ์เกี่ยวกับวิธีการติดตั้งฟิลเตอร์ ND
11. จัดเก็บและขนส่งโดรน รีโมทคอนโทรล แบตเตอรี่ และที่ชาร์จในสภาพแวดล้อมที่แห้ง 15 ถึง 25° C และความชื้นประมาณ 40% ไม่มีข้อกำหนดพิเศษด้านระดับความสูงระหว่างการขนส่งหรือการจัดเก็บ
12. ถอดแบตเตอรี่ออกก่อนซ่อมบำรุงโดรน (เช่น การทำความสะอาดหรือการติดและการถอดใบพัด) ตรวจสอบให้แน่ใจว่าโดรนและใบพัดสะอาดโดยการขจัดสิ่งสกปรกหรือฝุ่นด้วยผ้านุ่ม อย่าทำความสะอาดโดรนด้วยผ้าเปียกหรือใช้น้ำยาทำความสะอาดที่มีแอลกอฮอล์ ของเหลวสามารถซึมผ่านตัวเครื่องด้านนอกของโดรนได้ ซึ่งอาจทำให้เกิดไฟฟ้าลัดวงจรและทำลายอุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์
13. ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ปิดแบตเตอรี่ก่อนเปลี่ยนหรือตรวจสอบใบพัด

ขั้นตอนการแก้ไขปัญหา

1. ทำไมจึงไม่สามารถใช้แบตเตอรี่ก่อนการบินครั้งแรก
ต้องชาร์จแบตเตอรี่โดยการชาร์จแบตเตอรี่ก่อนใช้งานเป็นครั้งแรก
2. วิธีการแก้ไขปัญหาที่มีบอลลูนอากาศโคลงเคลงในระหว่างการบิน
คาลิเบรต IMU และเข็มทิศใน DJI Fly หากยังพบปัญหา ให้ติดต่อฝ่ายดูแลลูกค้าของ DJI
3. ไม่มีฟังก์ชัน
ตรวจสอบว่าแบตเตอรี่ไดรอนอัจฉริยะและรีโมทคอนโทรลมีการเปิดใช้งานโดยการชาร์จหรือไม่ หากยังพบปัญหา ให้ติดต่อฝ่ายดูแลลูกค้าของ DJI
4. ปัญหาการเปิดและสตาร์ทเครื่อง
ตรวจสอบว่าแบตเตอรี่มีพลังงานหรือไม่ หากใช่ โปรดติดต่อฝ่ายดูแลลูกค้าของ DJI หากไม่สามารถเริ่มต้นได้ตามปกติ
5. ปัญหาการอัปเดต SW
ปฏิบัติตามคำแนะนำในคู่มือการใช้งานเพื่ออัปเดตเฟิร์มแวร์ หากการอัปเดตเฟิร์มแวร์ล้มเหลว ให้รีเซ็ตอุปกรณ์ทั้งหมดแล้วลองอีกครั้ง หากยังพบปัญหา ให้ติดต่อฝ่ายดูแลลูกค้าของ DJI
6. ขั้นตอนในการรีเซ็ตเป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงานหรือการกำหนดค่าการทำงานที่ทราบล่าสุด
ใช้แอป DJI Fly เพื่อรีเซ็ตเป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน
7. ปัญหาการปิดระบบและปิดเครื่อง
ติดต่อฝ่ายดูแลลูกค้าของ DJI
8. วิธีการตรวจหาการจัดการหรือการจัดเก็บอย่างไม่ระมัดระวังในสถานะที่ไม่ปลอดภัย
ติดต่อฝ่ายดูแลลูกค้าของ DJI

ความเสี่ยงและคำเตือน

เมื่อไดรอนตรวจพบความเสี่ยงหลังจากเปิดเครื่อง จะมีข้อความเตือนใน DJI Fly

ให้ความสนใจกับรายการสถานการณ์ด้านล่าง

1. หากสถานที่ไม่เหมาะสมสำหรับการบินขึ้น
2. หากตรวจพบสิ่งกีดขวางในระหว่างการบิน
3. หากตำแหน่งไม่เหมาะสำหรับการลงจอด
4. หากเข็มทิศและ IMU เกิดการรบกวนและจำเป็นต้องคาลิเบรต
5. ปฏิบัติตามคำแนะนำบนหน้าจอเมื่อได้รับแจ้ง

การกำจัด



ปฏิบัติตามกฎระเบียบท้องถิ่นที่เกี่ยวข้องกับอุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์เมื่อต้องการทิ้งไดรอนและรีโมทคอนโทรล

การกึ่งแบตเตอรี่

กึ่งแบตเตอรี่ในถังรีไซเคิลเฉพาะ หลังจากคายประจุอย่างสมบูรณ์แล้วเท่านั้น ห้ามกึ่งแบตเตอรี่ลงถังขยะทั่วไป ปฏิบัติตามข้อบังคับในท้องถิ่นอย่างเคร่งครัดเกี่ยวกับการกึ่งและรีไซเคิลแบตเตอรี่

ทั้งแบตเตอรี่กันที่ หากไม่สามารถเปิดใช้ได้หลังจากการคายประจุมากเกินไป

หากปุ่มเปิด/ปิดบนแบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะใช้งานไม่ได้และแบตเตอรี่ไม่สามารถคายประจุออกได้หมด ให้ติดต่อตัวแทนจำหน่าย/ตัวแทนรีไซเคิลแบตเตอรี่มืออาชีพเพื่อขอความช่วยเหลือเพิ่มเติม

ข้อมูลหลังการขาย

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

เราพร้อมให้ความช่วยเหลือ



ติดต่อ

ฝ่ายสนับสนุนของ DJI

ข้อความนี้อาจมีการเปลี่ยนแปลงได้

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

หากคุณมีคำถามเกี่ยวกับเอกสารฉบับนี้ โปรดติดต่อ DJI โดยส่งข้อความไปที่ **DocSupport@dji.com**

DJI เป็นเครื่องหมายการค้าของ DJI

ลิขสิทธิ์ © 2024 DJI สงวนลิขสิทธิ์