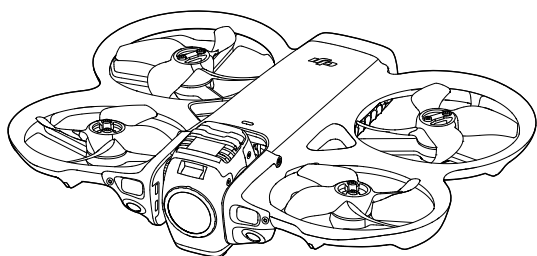


dji AVATA 360

Manual do utilizador

v1.0 2026.03





Este documento está protegido com direitos de autor pela DJI, com todos os direitos reservados. Salvo autorização em contrário da DJI, não é elegível para utilizar ou permitir que outros utilizem o documento ou qualquer parte do mesmo através da respetiva reprodução, transferência ou venda. Consulte este documento e o seu conteúdo apenas como instruções para operar os produtos DJI. O documento não deve ser utilizado para outros fins.

Em caso de divergência entre as diferentes versões, a versão em inglês deverá prevalecer.

Pesquisar por palavras-chave

Pesquise palavras-chave, como “bateria” e “instalar” para localizar um tópico. Se estiver a utilizar o Adobe Acrobat Reader para ler este documento, prima Ctrl+F no Windows ou Comando+F no Mac para iniciar uma pesquisa.

Navegar até um tópico

Veja uma lista completa de tópicos no índice. Clique num tópico para navegar até essa secção.

Imprimir este documento

Este documento suporta impressão em alta resolução.

Utilizar este Manual

Legenda

⚠ Importante

💡 Sugestões e dicas

📖 Referência

Ler antes da utilização

A DJI™ fornece-lhe tutoriais em vídeo e os seguintes documentos:

1. *Diretrizes de segurança*
2. *Guia de início rápido*
3. *Manual do utilizador*

Recomenda-se que veja todos os tutoriais em vídeo e leia as *Diretrizes de segurança* antes da primeira utilização. Certifique-se de que lê o *Guia de início rápido* antes da primeira utilização e consulte o presente *Manual do utilizador* para obter mais informações.

Tutoriais em vídeo

Aceda ao endereço abaixo ou faça a leitura do código QR para ver os tutoriais em vídeo, que demonstram como utilizar o produto em segurança:



<https://www.dji.com/avata-360/video>

Transferir a DJI Fly aplicação

Certifique-se de que usa a DJI Fly durante o voo. Efetue a leitura do código QR para transferir a versão mais recente.





- O controlo remoto com ecrã já possui a aplicação DJI Fly instalada. Para utilizar o controlo remoto sem ecrã, terá de transferir DJI Fly para o seu dispositivo móvel.
 - Para consultar as versões do sistema operativo Android e iOS suportadas pela DJI Fly, aceda a <https://www.dji.com/downloads/djiapp/dji-fly>.
 - A interface e as funções da DJI Fly poderão variar à medida que são instaladas atualizações de software. A experiência do utilizador real é baseada na versão do software utilizada.
 - Para uma maior segurança, o voo é limitado a uma altura de 30 m (98,4 pés) e a uma distância de 50 m (164 pés), se não estiver ligado nem tiver iniciado sessão na aplicação durante o voo.
 - O início de sessão na aplicação é válido por 90 dias. Ligue-se à internet e inicie sessão novamente quando expirar.
-

Transferir DJI Studio

Transferir DJI Studio para edição de vídeo em:

<https://www.dji.com/downloads/softwares/dji-studio>

Transferência do DJI Assistant 2

Transfira o DJI ASSISTANT™ 2 (série de drones de consumidor) em:

<https://www.dji.com/downloads/softwares/dji-assistant-2-consumer-drones-series>



- A temperatura de funcionamento deste produto é de -10 °C a 40 °C. Não cumpre o padrão de temperatura de funcionamento para a utilização de nível militar (-55 °C a 125 °C), que é necessária para suportar uma maior variabilidade ambiental. Opere o produto de forma adequada e apenas em situações que cumpram os requisitos de intervalo de temperatura de funcionamento desse nível.
-

Índice

Utilizar este Manual	3
Legenda	3
Ler antes da utilização	3
Tutoriais em vídeo	3
Transferir a DJI Fly aplicação	3
Transferir DJI Studio	4
Transferência do DJI Assistant 2	4
1 Perfil do produto	10
1.1 Primeira utilização	10
Preparar a aeronave	10
Preparar o controlador remoto	11
DJI RC 2	11
Preparar os óculos e o controlador de movimento	12
Ligar os óculos	12
Usar os óculos	13
Preparação do DJI RC Motion 3	14
Ativação	14
Atualização de firmware	15
1.2 Visão geral	15
Aeronave	15
DJI RC 2 Controlo remoto	16
DJI Goggles N3	17
DJI RC Motion 3	18
2 Segurança de voo	20
2.1 Restrições de voo	20
Sistema GEO (Geospatial Environment Online)	20
Limites de voo	20
Altitude de voo e limites de distância	20
Zonas GEO	22
Desbloquear zonas GEO	22
2.2 Requisitos ambientais de voo	22
2.3 Operar a aeronave de forma responsável	24
2.4 Lista de verificação pré-voo	25
3 Operação em voo	27
3.1 Controlo RC	27
Descolagem automática	27
Aterragem automática	27

Arrancar/parar os motores	28
Arranque dos motores	28
Parar os motores	28
Parar os motores a meio do voo	28
Controlar a aeronave	29
Procedimentos de descolagem/aterragem	30
Fotos e vídeos	31
Modos de voo inteligente	31
FocusTrack	32
QuickShots	35
Reprodução de filmagens panorâmicas	36
3.2 Controlo de movimento imersivo	36
Voo básico	37
Descolagem, travagem e aterragem	38
Voar para a frente e para trás	39
Ajustar a orientação da aeronave	40
Fazer a aeronave subir ou descer num certo ângulo	41
Controlo da suspensão cardã e da câmara	42
Seguimento da cabeça	42
Easy ACRO	43
Deslizar	45
Flutuação de 180°	45
Inverter	46
Plano impressionante	46
Fotos e vídeos	46
FocusTrack	47
Aviso	47
Usar o FocusTrack	48
Reprodução de filmagens panorâmicas	49
3.3 Sugestões e dicas em vídeo	49
4 Aeronave	52
4.1 Modo de voo	52
4.2 Indicadores de estado da aeronave	53
4.3 Regressar à posição inicial	54
Aviso	55
RTH avançado	57
Método de acionamento	57
Procedimento de RTH	58
Definições de RTH	60
Ponto inicial dinâmico	62
Proteção de aterragem	63

4.4	Sistema de deteção	64
	Atenção	65
4.5	Sistemas avançados de assistência à pilotagem	66
	Atenção	67
	Proteção de aterragem	67
4.6	Assistência visual	68
4.7	Hélices	69
	Fixar/Retirar as hélices	69
	Aviso	70
4.8	Bateria de voo inteligente	71
	Atenção	71
	Instalar/Remover a bateria	73
	Utilizar a bateria	73
	Carregar a bateria	74
	Utilizar um carregador	75
	Utilizar o terminal de carregamento	75
	Mecanismos de proteção da bateria	78
4.9	Suspensão cardã e câmara	78
	Aviso da suspensão cardã	79
	Ângulo da suspensão cardã	80
	Modos de suspensão cardã	81
	Aviso da câmara	81
4.10	Armazenamento e exportação de conteúdos	82
	Armazenamento	82
	Exportar	82
	Edição de Vídeos Panorâmicos	83
4.11	QuickTransfer	83
5	Controlador remoto	87
5.1	Operação do controlador remoto	87
	Ligar/desligar	87
	Carregar a bateria	87
	Controlo da suspensão cardã e da câmara	87
	Interruptor do modo de voo	88
	Botão de pausa de voo/RTH	88
5.2	LED do controlo remoto	89
	LED de estado	89
	LED de nível da bateria	89
5.3	Alerta do controlo remoto	90
5.4	Zona de transmissão ideal	90
5.5	Ligar o controlo remoto	91
5.6	Utilizar o ecrã tátil	91

6	Óculos e controlador de movimento	94
6.1	Operação dos óculos	94
	Botões dos óculos	94
	Abrir o menu	94
	Cursor AR	96
	Recentrar o cursor	97
	Funcionamento do menu	97
	Armazenamento e exportação de conteúdos dos óculos	99
	Armazenamento de conteúdos	99
	Exportação de conteúdos	100
	Partilha de vista em direto	100
	Ligação por cabo com smartphone	100
	Transmitir para outros óculos	101
6.2	Operação do controlador de movimento	101
	Caraterísticas do botão	101
	Alerta do controlador de movimento	102
	Zona de transmissão ideal	103
6.3	Ligação	103
	Ligar através da aplicação DJI Fly (recomendado)	103
	Ligação por botão	104
6.4	Limpeza e manutenção	105
7	Apêndice	107
7.1	Especificações	107
7.2	Compatibilidade	107
7.3	Atualização do firmware	107
7.4	Gravador de voo	108
7.5	Lista de verificação pós-voo	108
7.6	Instruções de manutenção	108
7.7	Procedimentos de resolução de problemas	109
7.8	Riscos e advertências	110
7.9	Eliminação	110
7.10	Certificação C1	111
	ID Remota Direta	112
	Avisos do controlador remoto e dos óculos	112
	Conhecimento GEO	113
	Zonas GEO	114
	Aviso EASA	116
	Instruções originais	116
7.11	Informações pós-venda	116

Perfil do produto

1 Perfil do produto

1.1 Primeira utilização

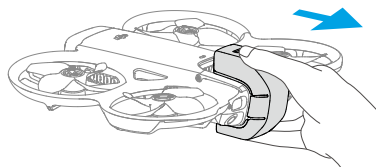
Clique na ligação abaixo ou leia o código QR para ver os tutoriais de vídeo.



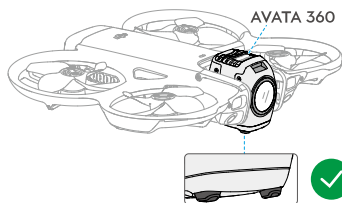
<https://www.dji.com/avata-360/video>

Preparar a aeronave

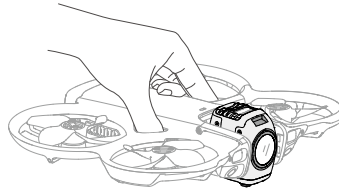
Retire o protetor da suspensão cardã da câmara.



- Recomenda-se a utilização de um carregador DJI para carregar a bateria de voo inteligente. Visite o website oficial da DJI para obter mais informações.
- Recomenda-se que instale o protetor da suspensão cardã quando a aeronave não estiver a ser utilizada.
- Ao posicionar a aeronave, certifique-se de que a suspensão cardã está bloqueada e que as almofadas de apoio estão voltadas para baixo.



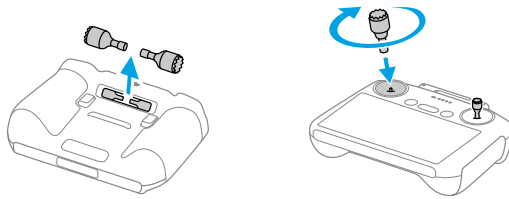
- Recomenda-se segurar a aeronave conforme mostrado na ilustração.



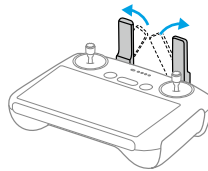
Preparar o controlador remoto

DJI RC 2

1. Remova os manípulos de controlo das ranhuras de armazenamento e monte-os no controlo remoto.



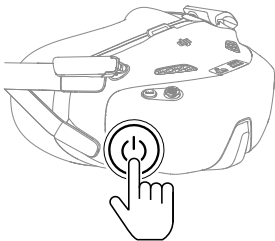
2. Desdobre as antenas.



3. O controlador remoto tem de ser ativado antes de ser utilizado pela primeira vez e é necessária uma ligação à internet para ativação. Prima e, em seguida, prima e mantenha premido o botão de alimentação para ligar o controlo remoto. Siga as indicações no ecrã para ativar o controlador remoto.

Preparar os óculos e o controlador de movimento

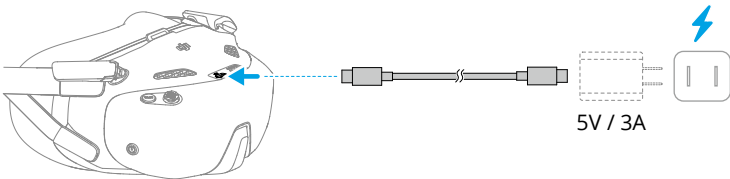
Ligar os óculos



Prima o botão de alimentação uma vez para verificar o nível atual da bateria.
Prima uma vez, depois novamente e mantenha premido durante dois segundos para ligar ou desligar os óculos.

Padrão de intermitência	Nível da bateria
— Luz verde fixa	40-100%
— Luz amarela fixa	11-39%
— Luz vermelha fixa	1-10%

Se o nível da bateria estiver baixo, recomenda-se a utilização de um carregador USB para carregar o dispositivo.



A tabela abaixo mostra o nível da bateria durante o carregamento:

Padrão de intermitência	Nível da bateria
— Luz amarela intermitente	1-39%
— Luz verde intermitente	40-99%
— Luz verde fixa	100%

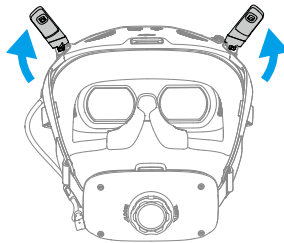
• Utilizar os goggles não cumpre o requisito de linha de visão (VLOS). Alguns países ou regiões exigem a presença de um observador visual para assistir

durante o voo. Certifique-se de que cumpre as leis e os regulamentos locais quando utilizar os goggles.

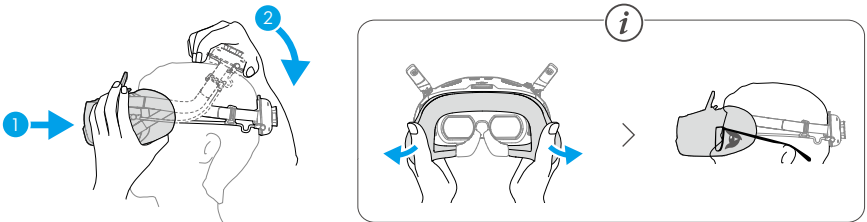
Usar os óculos

- ⚠ Quando não estiver a utilizar os óculos, dobre as antenas para evitar danos.
- NÃO rasgue nem risque com objetos afiados o revestimento em espuma e o lado macio do compartimento da bateria.
- O cabo de alimentação não é removível. NÃO puxe o cabo de alimentação com força para evitar danos.

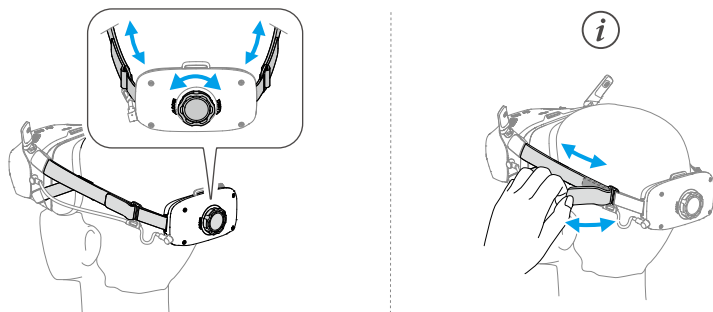
1. Desdobre as antenas.



2. Coloque os óculos depois de os dispositivos estarem ligados.

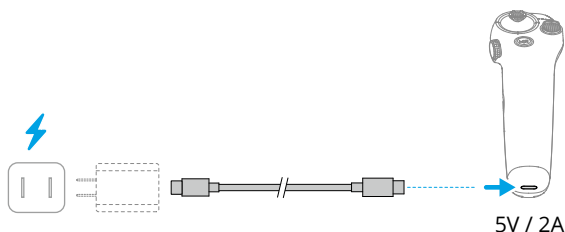


3. Gire o botão de ajuste da fita para a cabeça no compartimento da bateria para ajustar o comprimento da fita para a cabeça.



Preparação do DJI RC Motion 3

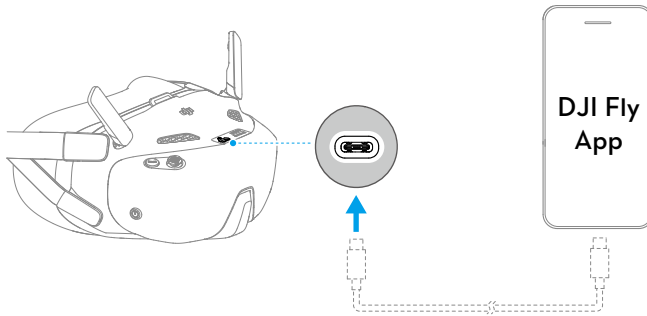
Prima o botão de alimentação uma vez para verificar o nível atual da bateria. Se o nível da bateria estiver muito baixo, recarregue antes de o usar.



Ativação

A aeronave requer a ativação antes da primeira utilização. É necessária uma ligação à internet para a ativação.

- Controlador remoto: Prima e, em seguida, prima e mantenha premido o botão de alimentação na aeronave e no controlador remoto, respetivamente. Execute DJI Fly e siga as instruções no ecrã para ativar a aeronave.
- Óculos: Prima e, em seguida, prima e mantenha premido o botão de alimentação para ligar a aeronave, os óculos e o controlador de movimento. Ligue os óculos ao dispositivo móvel com um cabo de dados adequado. Execute DJI Fly no dispositivo móvel e siga as instruções para ativar os dispositivos DJI. Siga as mensagens de aviso nos óculos, se não conseguir ligar o dispositivo móvel.

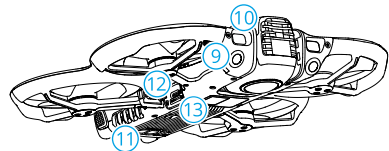
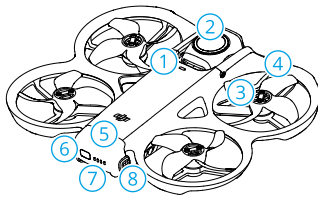


Atualização de firmware

Será apresentado um aviso na DJI Fly quando estiver disponível uma atualização do firmware. Atualize o firmware sempre que for solicitado. Caso contrário, algumas funcionalidades poderão não estar disponíveis.

1.2 Visão geral

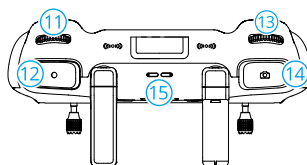
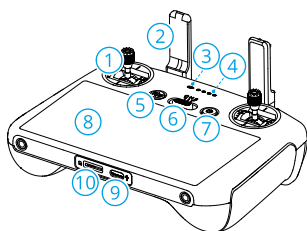
Aeronave



- | | |
|------------------------------------|--|
| 1. Indicador de estado da aeronave | 8. Fivelas da bateria |
| 2. Suspensão cardã e câmara | 9. Sistema de visão frontal/inferior |
| 3. Motores | 10. LiDAR dianteiro ^[1] |
| 4. Hélices | 11. Sistema de deteção de infravermelhos 3D ^[1] |
| 5. Bateria de voo inteligente | 12. Porta USB-C |
| 6. Botão de alimentação | 13. Ranhura para cartão microSD |
| 7. LED de nível da bateria | |

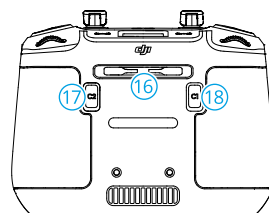
[1] O sistema de deteção de infravermelhos 3D e o LiDAR dianteiro cumprem os requisitos de segurança ocular humana para produtos laser de Classe 1.

DJI RC 2 Controlo remoto



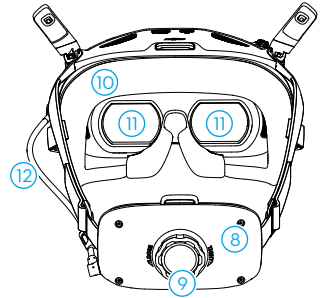
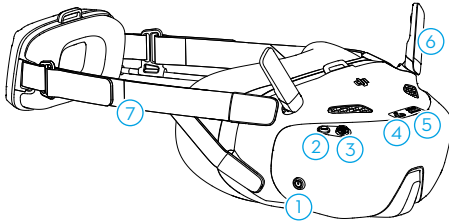
1. Manípulos de controlo
2. Antenas
3. LED de estado
4. LED de nível da bateria
5. Botão de pausa de voo/voltar à posição inicial (RTH)
6. Alternador do modo de voo
7. Botão de alimentação
8. Ecrã tátil
9. Porta USB-C
10. Ranhura para cartão microSD
11. Botão do gimbal
12. Botão de gravação

13. Botão de controlo da câmara ^[1]
14. Botão de obturador
15. Altifalante
16. Ranhuras para armazenamento dos manípulos de controlo
17. Botão personalizável C2 ^[1]
18. Botão personalizável C1 ^[1]



[1] Para ver e definir a função do botão, aceda à vista da câmara na DJI Fly e toque em *** > Controlo > Personalização de botões.

DJI Goggles N3

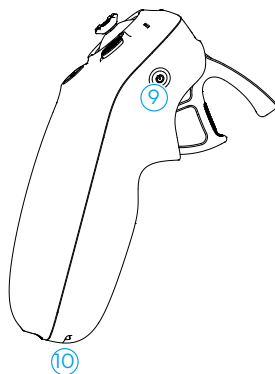
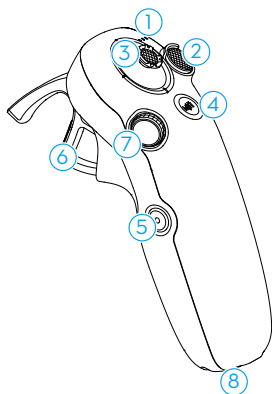


- | | |
|--------------------------------|--|
| 1. Botão de alimentação | 7. Fita para a cabeça |
| 2. Botão Voltar | 8. Compartimento da bateria |
| 3. Botão 5D | 9. Botão de ajuste da fita para a cabeça |
| 4. Porta USB-C | 10. Revestimento em espuma |
| 5. Ranhura para cartão microSD | 11. Lente |
| 6. Antenas | 12. Cabo de alimentação |



- Quando os óculos estão conectados a um smartphone ou PC, se os dispositivos não responderem após a ligação, aceda ao menu dos óculos e selecione **Definições > Sobre**, e selecione o modo de ligação por cabo OTG. Se os dispositivos continuarem a não responder após a ligação, utilize um cabo de dados diferente e tente novamente.

DJI RC Motion 3



1. LED de nível da bateria
2. Botão de Bloqueio
3. Joystick
4. Botão de Modo
5. Botão do obturador/gravação

6. Acelerador
7. Mostrador rotativo
8. Porta USB-C
9. Botão de alimentação
10. Orifício de segurança

Segurança de voo

2 Segurança de voo

Depois de concluir as preparações pré-voo, é recomendável treinar as suas capacidades de voo e praticar o voo com segurança. Escolha uma área adequada para voar de acordo com os seguintes requisitos e restrições de voo. Cumpra estritamente todas as leis e regulamentos locais quando voar. Leia as *Diretrizes de segurança* antes do voo para garantir a utilização segura do produto.

2.1 Restrições de voo

Sistema GEO (Geospatial Environment Online)

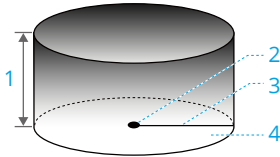
O sistema Geospatial Environment Online (GEO) da DJI é um sistema de informação global que fornece informações em tempo real sobre atualizações de segurança e restrição de voos e impede que os UAV voem em espaço aéreo restrito. Em circunstâncias excepcionais, as áreas restritas podem ser desbloqueadas para permitir a entrada de voos. Antes disso, deve enviar uma solicitação de desbloqueio com base no nível de restrição atual na área de voo pretendida. O sistema GEO pode não estar totalmente em conformidade com as leis e regulamentos locais. O utilizador será responsável pela sua própria segurança de voo e deve consultar as autoridades locais sobre os requisitos legais e regulamentares relevantes antes de solicitar o desbloqueio de uma área restrita. Para obter mais informações sobre o sistema GEO, visite <https://fly-safe.dji.com>.

Limites de voo

Por motivos de segurança, os limites de voo são ativados por predefinição para o ajudar a operar a aeronave de forma segura. Pode definir limites de voo em altura e distância. Os limites de altitude, limites de distância e zonas GEO funcionam simultaneamente para gerir a segurança de voo quando o Sistema mundial de navegação por satélite (GNSS) está disponível. Apenas a altitude pode ser limitada quando o GNSS não está disponível.

Altitude de voo e limites de distância

A altitude máxima restringe a altitude de voo da aeronave, enquanto a distância máxima restringe o raio de voo em torno do Ponto inicial da aeronave. Esses limites podem ser alterados na aplicação DJI Fly para uma segurança de voo melhorada.



1. Altitude máxima
2. Ponto inicial (posição horizontal)
3. Distância máxima
4. Altura da aeronave na decolagem

Sinal GNSS forte

	Restrições de voo	Aviso na aplicação DJI Fly
Altitude máxima	A altitude da aeronave não pode exceder o valor definido na DJI Fly.	Altitude máxima de voo atingida.
Distância máxima	A distância em linha reta da aeronave até ao Ponto inicial não pode exceder a distância máxima de voo definida na DJI Fly.	Distância máxima de voo atingida.

Sinal GNSS fraco

	Restrições de voo	Aviso na aplicação DJI Fly
Altitude máxima	- A altitude é limitada a 30 m do ponto de decolagem se a iluminação for suficiente. - A altitude é limitada a 3 m acima do solo se a iluminação não for suficiente e o sistema de deteção de infravermelhos 3D estiver a funcionar. - A altitude é limitada a 30 m acima do ponto de decolagem se a iluminação não for suficiente e o sistema de deteção de infravermelhos 3D não estiver a funcionar.	Altitude máxima de voo atingida.
Distância máxima	Sem limite	

- ⚠ • Sempre que a aeronave for ligada, o limite de altitude será automaticamente removido desde que o sinal GNSS se torne forte (intensidade do sinal GNSS ≥ 2) e o limite não terá efeito mesmo que o sinal GNSS se torne fraco posteriormente.

- Se a aeronave voar para fora do alcance de voo definido devido à inércia, ainda é possível controlar a aeronave, mas não será possível fazê-la voar para mais longe.
-

Zonas GEO

O sistema GEO da DJI designa locais de voo seguros e fornece os níveis de risco e avisos de segurança para voos individuais, além de informações sobre o espaço aéreo restrito. Todas as áreas de voo restritas são referidas como Zonas GEO, que são ainda divididas em Zonas Restritas, Zonas de Autorização, Zonas de Aviso, Zonas de Aviso Melhoradas e Zonas de Altitude. Pode ver essas informações em tempo real na DJI Fly. As zonas GEO são áreas de voo específicas, incluindo, mas não se limitando a aeroportos, locais de grandes eventos, locais onde ocorreram emergências públicas (como incêndios florestais), centrais nucleares, prisões, propriedades governamentais e instalações militares. Por padrão, o sistema GEO limita descolagens e voos em zonas que podem causar preocupações de segurança. Um Mapa de Zonas GEO que contém informações abrangentes sobre Zonas GEO em todo o mundo está disponível no website oficial da DJI: <https://fly-safe.dji.com/nfz/nfz-query>.

Desbloquear zonas GEO

O **desbloqueio autónomo** destina-se a desbloquear Zonas de Autorização. Para concluir o desbloqueio automático, tem de enviar uma solicitação de desbloqueio através do website DJI FlySafe em <https://fly-safe.dji.com>. Assim que a solicitação de desbloqueio for aprovada, o utilizador pode sincronizar a licença de desbloqueio através da aplicação DJI Fly. Para desbloquear a zona, em alternativa, pode lançar ou fazer a aeronave voar diretamente para a Zona de Autorização aprovada e seguir as indicações na DJI Fly para desbloquear a zona.

O **Desbloqueio Personalizado** é personalizado para utilizadores com requisitos especiais. Ele designa áreas de voo personalizadas definidas pelo utilizador e fornece documentos de permissão de voo específicos para as necessidades de diferentes utilizadores. Esta opção de desbloqueio está disponível em todos os países e regiões e pode ser solicitada através do website DJI FlySafe em <https://fly-safe.dji.com>.

2.2 Requisitos ambientais de voo

1. NÃO voe em condições meteorológicas severas, como com ventos fortes, neve, chuva e nevoeiro.

2. Voe apenas em áreas abertas. Edifícios altos e estruturas altas e grandes de metal podem afetar a precisão da bússola a bordo e do sistema GNSS. Após a descolagem, certifique-se de que recebe uma notificação com o comando de voz a indicar que o Ponto inicial está atualizado antes de continuar o voo. Se a aeronave descolar junto a edifícios, a exatidão do Ponto inicial não pode ser garantida. Neste caso, preste atenção à posição atual da aeronave durante o RTH automático. Quando a aeronave estiver próxima do Ponto inicial, recomendamos o cancelamento do RTH automático e o controlo manual da aeronave de forma a aterrar numa localização adequada.
3. Voe a aeronave dentro da linha de vista (VLOS). Evite o bloqueio dos sinais GNSS por montanhas e árvores. Qualquer voo para além da linha de visão (BVLOS) só pode ser efetuado se o desempenho da aeronave, os conhecimentos e competências do piloto e a gestão da segurança operacional estiverem em conformidade com a regulamentação local para BVLOS. Evite obstáculos, multidões, árvores e superfícies de água. Por razões de segurança, NÃO voe a aeronave perto de aeroportos, autoestradas, estações ferroviárias, linhas ferroviárias, centros de cidades ou outras áreas sensíveis, a não ser que obtenha uma autorização ou aprovação ao abrigo da regulamentação local. Certifique-se de que não há obstruções entre o dispositivo de controlo remoto e a aeronave, para evitar interferências na comunicação.
4. Quando o sinal GNSS é fraco, desloque a aeronave apenas em ambientes com boa iluminação e visibilidade. O sistema de visão pode não funcionar corretamente em condições de luminosidade fraca. Voe a aeronave apenas durante o dia.
5. Minimize as interferências evitando áreas com altos níveis de eletromagnetismo, como locais próximos de linhas de energia, estações base, subestações elétricas e torres de transmissão.
6. O desempenho da aeronave e da sua bateria é limitado ao voar a altitudes elevadas. Voe com cuidado. NÃO voe acima da altitude especificada.
7. A distância de travagem da aeronave é afetada pela altitude do voo. Quanto maior for a altitude, maior será a distância de travagem. Ao voar a altitudes elevadas, deverá manter uma distância de travagem adequada para garantir um voo seguro.
8. O GNSS não pode ser usado na aeronave em regiões polares. Em vez disso, utilize o sistema de visão.
9. NÃO descole de objetos móveis como carros, navios e aviões.
10. NÃO descole a partir de superfícies com cores sólidas ou superfícies com reflexo forte, como o teto de um carro.
11. Tenha cuidado ao descolar no deserto ou numa praia para evitar que entre areia na aeronave.
12. NÃO opere a aeronave num ambiente com risco de incêndio ou explosão.
13. Utilize a aeronave e os dispositivos associados em ambientes secos.

14. NÃO utilize a aeronave e os dispositivos associados nos seguintes ambientes: locais de acidentes, incêndios, explosões, inundações, tsunamis, avalanches, deslizamentos de terra, terremotos, áreas com poeira ou tempestades de areia. Durante a operação, certifique-se de que evita a exposição a nevoeiro salino e a mofo.
15. NÃO opere a aeronave perto de bandos de pássaros.

2.3 Operar a aeronave de forma responsável

Para evitar ferimentos graves e danos materiais, observe as seguintes regras:

1. Certifique-se de que NÃO está sob a influência de anestesia, álcool, drogas, ou a sofrer de tonturas, fadiga, náuseas ou quaisquer outras condições que possam prejudicar a sua capacidade de operar a aeronave com segurança.
2. Depois de aterrar, desligue a aeronave primeiro e, em seguida, desligue o telecomando.
3. NÃO deixe cair, lance, dispare ou de outro modo projete quaisquer cargas perigosas em ou sobre quaisquer edifícios, pessoas ou animais, ou que possam causar lesões pessoais ou danos materiais.
4. NÃO utilize uma aeronave que tenha tido sido acidentalmente danificada, sofrido um acidente ou que não esteja em boas condições.
5. Certifique-se de que recebe formação suficiente e de que tem planos de contingência para emergências ou caso ocorra um incidente.
6. Certifique-se de que tem um plano de voo. NÃO voe a aeronave de forma imprudente.
7. Respeite a privacidade dos outros ao utilizar a câmara. Certifique-se de que cumpre as leis, regulamentações de privacidade locais e padrões morais.
8. NÃO utilize este produto para qualquer outro fim que não seja a utilização pessoal geral.
9. NÃO o utilize para qualquer finalidade ilegal ou inapropriada, como espionagem, operações militares ou investigações não autorizadas.
10. NÃO utilize este produto para difamar, abusar, assediar, perseguir, ameaçar ou de outra forma violar direitos legais, tais como o direito à privacidade e publicidade de terceiros.
11. NÃO invada a propriedade privada de outras pessoas.

2.4 Lista de verificação pré-voo

1. Remova todas as peças de proteção da aeronave.
2. Certifique-se de que a Bateria de Voo Inteligente e as hélices estão montadas de forma segura.
3. Certifique-se de que o controlador remoto, o dispositivo móvel e a bateria de voo inteligente estão totalmente carregados.
4. Certifique-se de que a tampa da ranhura do cartão microSD está bem fechada, para evitar que ela apareça nas filmagens.
5. Certifique-se de que a suspensão cardã e a câmara estão a funcionar normalmente.
6. Certifique-se de que não há nada a obstruir os motores e de que estão a funcionar normalmente.
7. Certifique-se de que todas as lentes e sensores da câmara estão limpos. Se houver manchas, poeira ou gotas de água, limpe-as com um pano para lentes.
8. NÃO instale acessórios não certificados ou dispositivos externos, pois isso pode resultar em danos ao produto ou riscos de segurança.
9. Certifique-se de que a ação de desvio de obstáculos está definida em DJI Fly ou nos óculos (se estiverem a ser utilizados), e que a **altitude máxima**, **distância máxima** e **altitude RTH auto** estão todas definidas corretamente, de acordo com as leis e regulamentos locais.

Operação em voo

3 Operação em voo

A aeronave suporta diversos métodos de controlo para vários cenários de modo a satisfazer as suas necessidades. Certifique-se de que está familiarizado(a) com o aviso e a utilização de cada método de controlo antes do voo.



- NÃO toque na aeronave durante o voo. Caso contrário, a aeronave poderá desviar-se e ocorrer uma colisão.
- NÃO faça a aeronave voar imediatamente após ter sofrido uma colisão ou ter sofrido um choque ou abanão grave. A aeronave pode não conseguir realizar um voo estável.
- A suspensão cardã irá rodar automaticamente durante a descolagem e a aterragem, e a vista da câmara mudará em conformidade. São normais pequenas intermitências durante este processo.

3.1 Controlo RC

Descolagem automática

1. Inicie a aplicação DJI Fly e aceda à vista da câmara.
2. Conclua todos os passos da lista de verificação pré-voo.
3. Toque em . Se as condições forem seguras para descolar, prima e mantenha premido o botão para confirmar.
4. A aeronave irá descolar-se e pairar acima do solo.

Aterragem automática

1. Se as condições forem seguras para aterrar, toque em  e depois toque em  sem soltar para confirmar.
2. A aterragem automática pode ser cancelada tocando em .
3. Se o sistema de visão para baixo estiver a funcionar normalmente, a proteção de aterragem será ativada.
4. Os motores param automaticamente após a aterragem.



- Escolha um local apropriado para a aterragem.

Arrancar/parar os motores

Arranque dos motores

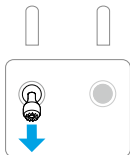
Execute os Comandos de Manípulos Combinados (CSC) conforme mostrado abaixo para fazer arrancar os motores. Quando os motores começarem a girar, solte os dois manípulos simultaneamente.



Parar os motores

Os motores podem ser parados de duas formas:

Método 1: quando a aeronave aterrar, empurre e mantenha pressionado o manípulo do acelerador para baixo e segure até os motores pararem.



Método 2: quando a aeronave aterrar, execute um dos CSC conforme mostrado abaixo até os motores pararem.



Parar os motores a meio do voo

⚠ • Parar os motores a meio do voo provocará a queda da aeronave.

A predefinição para **Paragem de emergência da hélice** na aplicação DJI Fly é **Apenas emergência**, o que significa que os motores só podem ser parados a meio do voo

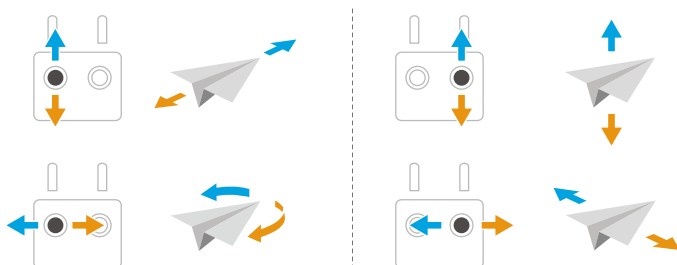
quando a aeronave deteta que está numa situação de emergência, como a aeronave estar envolvida numa colisão, um ter motor parado, a aeronave estar a rolar no ar ou a aeronave estar fora de controlo e estar a subir ou a descer muito rapidamente. Para parar os motores a meio do voo, utilize o mesmo CSC que foi utilizado para fazer arrancar os motores. Tenha em atenção que tem de segurar os manípulos de controlo durante dois segundos enquanto executa o CSC para parar os motores. A **Paragem de emergência das hélices** pode ser alterada para **A qualquer momento** na aplicação. Utilize esta opção com cuidado.

Controlar a aeronave

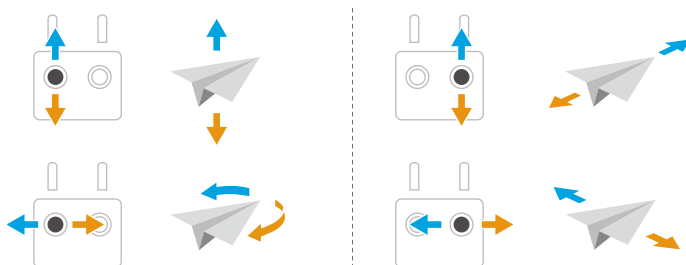
Os manípulos de controlo do telecomando podem ser utilizados para controlar os movimentos da aeronave. Os manípulos de controlo podem ser operados no Modo 1, Modo 2 ou Modo 3, conforme mostrado abaixo.

O modo de controlo predefinido do telecomando é o Modo 2. Neste manual, o modo 2 é usado como exemplo para ilustrar como usar os manípulos de controlo. Quanto mais o manípulo for empurrado para longe do centro, mais rapidamente a aeronave se move.

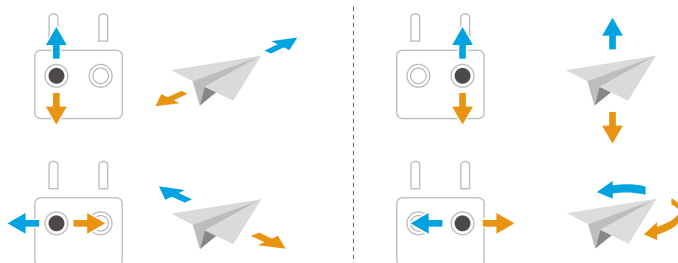
Modo 1



Modo 2



Modo 3



Procedimentos de descolagem/aterragem

- ⚠ • NÃO lance a aeronave a partir da palma da mão ou enquanto a segura com a mão.
- NÃO opere a aeronave se a iluminação for demasiado brilhante ou escura se estiver a utilizar o controlador remoto para monitorizar o voo. Você é responsável pelo ajuste correto da luminosidade do ecrã e pela quantidade de luz solar direta sobre o ecrã, de forma a evitar dificuldades na visualização clara do ecrã.

1. A lista de verificação pré-voo foi concebida para o ajudar a voar com segurança. Consulte a lista completa de verificação pré-voo antes de cada voo.
2. Certifique-se de que a suspensão cardã está bloqueada e que as almofadas de apoio estão voltadas para baixo. Coloque a aeronave numa área aberta e plana com a sua parte traseira voltada para o utilizador. Recomenda-se usar com a plataforma de aterragem dobrável incluída.
3. Ligue o controlador remoto e a aeronave.
4. Inicie a DJI Fly e aceda à vista da câmara.
5. Aguarde que o autodiagnóstico da aeronave seja concluído. Se o(a) DJI Fly não mostrar qualquer aviso irregular, pode ligar os motores.
6. Empurre o manípulo do acelerador para cima lentamente para descolar.
7. Para aterrar, paire sobre uma superfície plana e empurre para baixo o manípulo do acelerador para descer.
8. Após a aterragem, empurre o acelerador para baixo e segure até os motores pararem.
9. Desligue a aeronave antes do controlador remoto.

Fotos e vídeos

Toque no ícone do modo de disparo no lado direito da aplicação DJI Fly para alternar o modo de lente. A suspensão cardã irá rodar automaticamente durante a troca.



- O modo de lente única é compatível apenas com gravação de vídeo.
- A captação de imagens não é suportada antes da descolagem.

Prima o botão Obturador/Gravação no controlador remoto ou DJI Fly para tirar uma foto ou para iniciar ou parar a gravação.

No modo 360°:

- Rode o botão esquerdo do controlador remoto para mover a visão para cima ou para baixo.
- Rode o botão direito para fazer zoom continuamente e ajustar o FOV. Pode também tocar no ícone no lado direito da aplicação para alterar o nível de zoom ou tocar no ícone e arrastá-lo para ajustar o zoom. Quando a vista estiver voltada para baixo e o zoom estiver definido para o FOV máximo, o ecrã exibirá uma vista de asteroide.
- Rode o botão direito enquanto mantém o botão C1 pressionado para controlar a rotação da vista.



Para atribuir esta função a um botão diferente, aceda à página de **Controlo** nas definições de DJI Fly, toque em **Personalização de botões** para configurar as definições.

Modos de voo inteligente



Recomenda-se que clique na ligação abaixo ou leia o código QR para ver o vídeo tutorial.



<https://www.dji.com/avata-360/video>



Os modos de voo inteligente só podem ser usados no modo 360°.

FocusTrack

 Quando o FocusTrack estiver ativado, o FOV será fixado em 104°.

Foco

O Foco suporta dois modos: Padrão e Livre.

- Padrão: O nariz da aeronave aponta sempre para o objeto/sujeito.
- Livre: A vista da câmara permanece focada no objeto/sujeito sem apontar o nariz da aeronave para o objeto/sujeito.

No modo Livre, as imagens captadas são exibidas no canto inferior esquerdo do ecrã. O ecrã principal mostra a vista à frente do nariz da aeronave e indica a direção e a distância do objeto/sujeito. Recomenda-se manter uma distância moderada do objeto/sujeito.

Quando o sistema de visão está a funcionar normalmente, a aeronave irá desviar-se ou travar se for detetado um obstáculo, conforme a ação de desvio de obstáculos esteja definida para **Desviar** ou **Travar** em DJI Fly.

 O desvio de obstáculos está desativado no modo Desportivo.

Objetos/Sujeitos suportados:

- Objetos/sujeitos estacionários
- Objetos/Sujeitos em movimento (apenas veículos, barcos e pessoas)

Ponto de Interesse (Pdi)

Permite que a aeronave voe em torno do objeto/sujeito.

A aeronave irá desviar-se de obstáculos, independentemente das definições dos modos de voo ou da ação de desvio de obstáculos em DJI Fly, quando os sistemas de visão estiverem a funcionar normalmente.

Objetos/Sujeitos suportados:

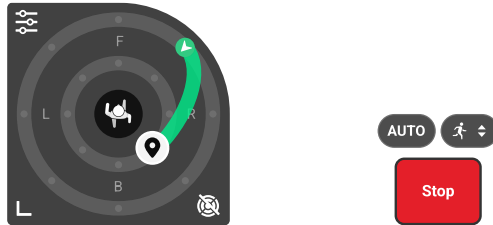
- Objetos/sujeitos estacionários
- Objetos/Sujeitos em movimento (apenas veículos, barcos e pessoas)

ActiveTrack

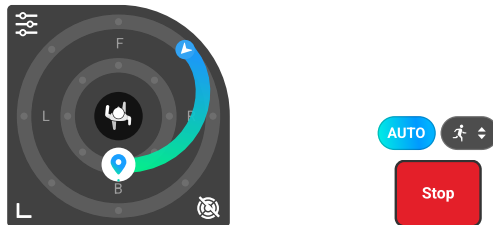
A aeronave segue o objeto/sujeito nos modos Manual e de Movimento Automático.

- Manual: Toque ou deslize a roda de seguimento para alterar a direção de seguimento e a aeronave voará automaticamente da sua posição atual  ao longo da trajetória gerada para a direção de seguimento selecionada  e continuará a fazer o seguimento. Os utilizadores podem também ajustar manualmente a direção de

seguimento, a altura e a distância, usando os manípulos de controlo. Toque no ícone das definições do FocusTrack  para definir os parâmetros de seguimento na aplicação.



- **Movimento Automático:** Toque no ícone AUTO  para ativar ou desativar o Movimento Automático. A aeronave ajusta continuamente a sua trajetória de voo para seguir o objeto/sujeito com base no ambiente de voo.



-
-  • No modo de Movimento Automático, a aeronave seguirá o objeto/sujeito usando os parâmetros de seguimento padrão da aplicação. As definições do FocusTrack personalizadas não terão efeito. Preste atenção ao ambiente de voo e garanta a segurança do voo.
- Ao mover um manípulo de controlo ou operar na roda de seguimento, a aeronave sairá do modo de Movimento Automático.
-

A aeronave irá desviar-se de obstáculos, independentemente das definições dos modos de voo ou da ação de desvio de obstáculos em DJI Fly, quando os sistemas de visão estiverem a funcionar normalmente.

Objetos/Sujeitos suportados:

Objetos/Sujeitos em movimento (apenas veículos, barcos e pessoas). O modo automático suporta apenas veículos e pessoas.

Quando o sujeito for uma pessoa, a aeronave pode detetar automaticamente diferentes cenas de filmagem. Os utilizadores podem também tocar no ícone de cena de filmagem

 para alternar manualmente a cena de filmagem. Com base na cena selecionada, a aeronave aplica os parâmetros de seguimento correspondentes.

No ActiveTrack, os intervalos de distância e altura suportados entre a aeronave e o objeto/sujeito são especificados abaixo.

Objeto/Sujeito	Pessoas	Veículos/barcos
Distância horizontal	3 - 20 m	4 - 50 m
Altura	0,5 - 20 m	0,5 - 50 m

-  A aeronave irá voar até à distância e altura suportadas se a distância e altura estiverem fora do alcance quando o ActiveTrack for iniciado.
- Recomenda-se que a velocidade do objeto/sujeito móvel não exceda 16 m/s; caso contrário, a aeronave não será capaz de fazer o seguimento corretamente.

Atenção

-  A aeronave não é capaz de evitar objetos em movimento, como pessoas, animais ou veículos. Ao usar o FocusTrack, preste atenção aos arredores para garantir a segurança do voo.
- NÃO use o FocusTrack em áreas com objetos pequenos ou finos (por exemplo, galhos de árvores ou linhas elétricas), objetos transparentes (por exemplo, água ou vidro) ou superfícies monocromáticas (por exemplo, paredes brancas).
- Esteja sempre preparado para premir o botão de pausa de voo no controlo remoto ou tocar  em DJI Fly para operar a aeronave manualmente caso ocorra alguma situação de emergência.
- Seja extremamente vigilante ao usar o FocusTrack em qualquer uma das seguintes situações:
 - O objeto rastreado não está a mover-se num plano nivelado.
 - O objeto rastreado muda drasticamente de forma enquanto se move.
 - O objeto rastreado fica fora de vista por um longo período.
 - O objeto rastreado está em grandes áreas monocromáticas, como áreas cobertas de neve ou desertos.
 - O objeto rastreado tem uma cor ou padrão semelhante ao ambiente à volta.
 - A iluminação é extremamente escura (<5 lux) ou clara (>100 000 lux).
- Certifique-se de seguir as leis e regulamentos de privacidade locais ao usar o FocusTrack.

- É recomendável rastrear apenas veículos, barcos e pessoas (mas não crianças). Voe com cuidado ao rastrear outros objetos.
 - Em objetos em movimento suportados, os veículos referem-se a carros e barcos de dimensões pequenas a médias. NÃO rastreie um carro ou barco controlado à distância.
 - O objeto de rastreamento pode inadvertidamente ser trocado por outro, se passarem próximos um do outro.
-

Utilizar o FocusTrack

Antes de ativar o FocusTrack, certifique-se de que o ambiente de voo é aberto e desobstruído e que tem luz suficiente.

Toque no ícone do FocusTrack [·] no lado esquerdo da vista da câmara ou selecione o objeto no ecrã para ativar o FocusTrack. Após ativar, toque no ícone FocusTrack [·] novamente para sair.



Durante o uso, prima o botão de pausa de voo no controlador remoto para cancelar a seleção do sujeito.

QuickShots

O QuickShots inclui vários modos de disparo. A aeronave grava automaticamente de acordo com o modo de disparo selecionado e gera um vídeo curto.

Atenção



- Certifique-se de que há espaço suficiente ao utilizar o Boomerang. Permita um raio de pelo menos 30 m (99 pés) à volta da aeronave e um espaço de pelo menos 10 m (33 pés) acima da aeronave.
- Use o QuickShots em locais que estejam livres de edifícios e outros obstáculos. Certifique-se de que não há pessoas, animais ou outros obstáculos na rota de voo.
- Preste sempre atenção a objetos em redor da aeronave e utilize o controlo remoto para evitar colisões ou obstruções da aeronave.
- NÃO use o QuickShots em nenhuma das seguintes situações:
 - ♦ Quando o objeto é bloqueado por um longo período ou fora da linha de visão.

- Quando o objeto está em grandes áreas monocromáticas, como áreas cobertas de neve ou desertos.
 - Quando o objeto é semelhante em cor ou padrão com o ambiente.
 - Quando o objeto está no ar.
 - Quando o objeto está a mover-se rapidamente.
 - A iluminação é extremamente escura (<5 lux) ou clara (>100 000 lux).
 - NÃO utilize o QuickShots em locais próximos de edifícios ou onde o sinal GNSS é fraco. Caso contrário, a trajetória de voo poderá ficar instável.
 - Certifique-se de seguir as leis e regulamentos de privacidade locais ao usar o QuickShots.
-

Utilizar o QuickShots

1. Toque no ícone Modo de disparo no lado direito da vista da câmara e selecione QuickShots .
2. Depois de selecionar um sub-modo, toque no ícone de mais ou arraste e selecione o assunto no ecrã. Depois, toque em  para iniciar a gravação. A aeronave grava imagens enquanto executa um movimento de voo predefinido, de acordo com a opção selecionada, e gera um vídeo posteriormente. A aeronave voará de volta para a sua posição original quando a gravação termina.
3. Toque em  ou prima o botão de pausa de voo no controlo remoto uma vez. A aeronave sai imediatamente do QuickShots e fica a pairar.

Reprodução de filmagens panorâmicas

Entre no Álbum em DJI Fly. Ficheiros marcados com  são gravações panorâmicas.

Durante a reprodução das imagens, a vista original do voo é exibida por defeito. Durante a reprodução, pode ajustar livremente a vista deslizando o dedo no ecrã.

3.2 Controlo de movimento imersivo

Os passos abaixo ajudarão a operar a aeronave da forma correta.

1. Consulte a lista completa de verificação pré-voo antes de cada voo.
2. Certifique-se de que a suspensão cardã está bloqueada e que as almofadas de apoio estão voltadas para baixo. Coloque a aeronave numa área aberta e plana com a sua

parte traseira voltada para o utilizador. Recomenda-se usar com a plataforma de aterragem dobrável incluída.

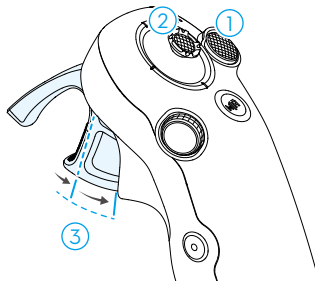
3. Ligue os óculos, o controlador remoto e a aeronave.
4. Aguarde até que a luz indicadora de estado da aeronave pisque lentamente a verde e coloque os óculos.
5. Arranque os motores.
6. Verifique a visualização em direto dos óculos para se certificar de que não existem avisos e de que o sinal GNSS é forte.
7. Prima o botão de bloqueio duas vezes para ligar os motores da aeronave e, em seguida, prima sem soltar para fazer a aeronave descolar. A aeronave irá subir até aproximadamente 1,2 m e pairar.
8. Prima sem soltar o botão de bloqueio enquanto a aeronave estiver a pairar, para a fazer aterrar automaticamente e parar os motores.
9. Desligue a aeronave, os óculos e o dispositivo de controlo remoto.

Voo básico



- Recomenda-se que veja o guia tutorial nos óculos antes do primeiro voo. Vá a **Definições > Controlo > Tutorial de voo para o controlador de movimento**

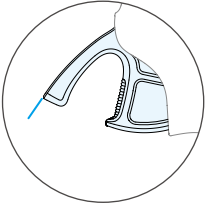
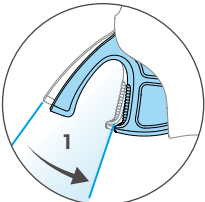
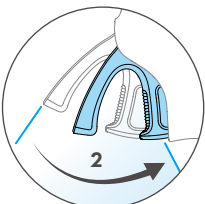
Opere a aeronave usando o botão de bloqueio, joystick, e acelerador do DJI RC Motion 3.



1. Utilize o botão de bloqueio para controlar a descolagem, aterragem e travagem da aeronave.
2. Mova o joystick para fazer a aeronave subir, descer ou mover-se horizontalmente para a esquerda ou para a direita*.
3. Há dois níveis de pressão quando se carrega no acelerador. Ao pressionar suavemente a posição no meio do primeiro e da segunda paragem, é possível sentir

uma pausa perceptível. Prima o acelerador até diferentes paragens para controlar diferentes ações da aeronave.

* Quando o Easy ACRO não está ativado ou a ação Easy ACRO está selecionada como Deslizar.

	Quando o acelerador não é premido, a aeronave paira.
	Quando premir suavemente o acelerador até à primeira paragem, pode ajustar a orientação da aeronave inclinando controlador de movimento verticalmente para a esquerda ou para a direita. Tenha em atenção que a aeronave não voará para a frente nesta altura.
	Prima o acelerador até à segunda paragem para que a aeronave voe na direção do círculo nos óculos.

Descolagem, travagem e aterragem

Descolagem: Prima o botão de bloqueio duas vezes para ligar os motores da aeronave e, em seguida, prima e mantenha premido o botão novamente para fazer a aeronave descolar. A aeronave irá subir até aproximadamente 1,2 m e pairar.

Travagem: Prima o botão de bloqueio durante o voo para fazer a aeronave travar e pairar no lugar. Prima novamente para retomar o controlo de voo.

Aterragem: Prima e mantenha premido o botão de bloqueio enquanto a aeronave estiver a pairar, para a fazer aterrar automaticamente e parar os motores.

- Depois de os motores da aeronave terem sido iniciados pressionando duas vezes o botão de bloqueio, empurre lentamente o joystick para cima para fazer com que a aeronave descole.

- Quando o Easy ACRO está desativado, assim que a aeronave voa para a posição de aterragem, empurre suavemente o joystick para baixo para aterrar a aeronave. Depois de aterrar, empurre o joystick para baixo e mantenha-o nessa posição até os motores pararem.

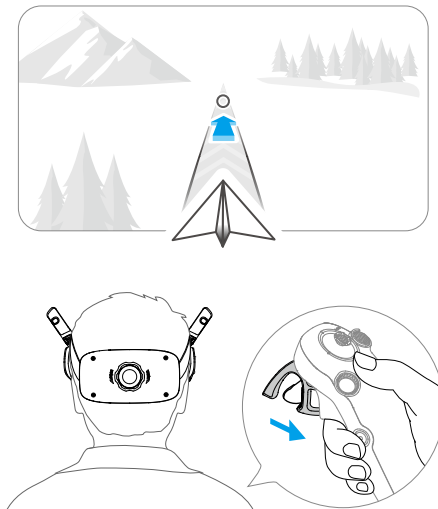


- Se ocorrer uma emergência (como uma colisão ou se a aeronave estiver fora de controlo) durante o voo, premir quatro vezes o botão de bloqueio acionará a função Parar os motores a meio do voo, o que fará parar imediatamente os motores da aeronave. **A função Parar os motores a meio do voo fará com que a aeronave se despenhe. Opere com cuidado.**
- Para garantir a segurança do voo quando utiliza o controlador de movimento, pressione o botão de bloqueio uma vez para travar e pairar antes de operar os óculos. Se não o fizer põe a segurança em risco e pode levar a que a aeronave perca o controlo ou provocar uma lesão.

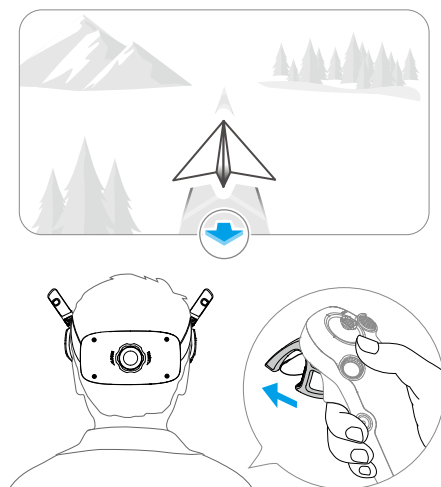
Voar para a frente e para trás

Prima ou empurre o acelerador do controlador de movimento para voar para a frente ou para trás. Aplique mais pressão ao premir ou empurrar para acelerar. Liberte para parar e pairar.

Prima o acelerador até à segunda paragem para que a aeronave voe na direção do círculo nos óculos.



Empurre o acelerador para a frente para fazer a aeronave voar para trás.



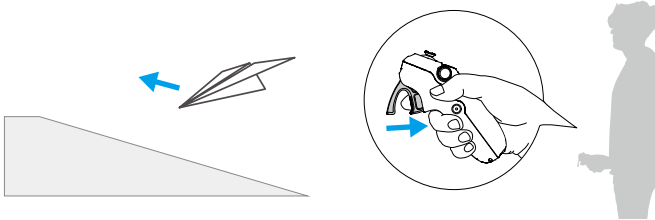
Ajustar a orientação da aeronave

Prima suavemente o acelerador até a primeira paragem e, simultaneamente, incline a parte superior do controlador de movimento para qualquer direção para fazer com que a aeronave rode. Quanto maior for o ângulo de inclinação, mais rapidamente a aeronave irá rodar. O círculo nos óculos irá deslocar-se para a esquerda e a direita e a visualização em direto do voo mudará em conformidade.

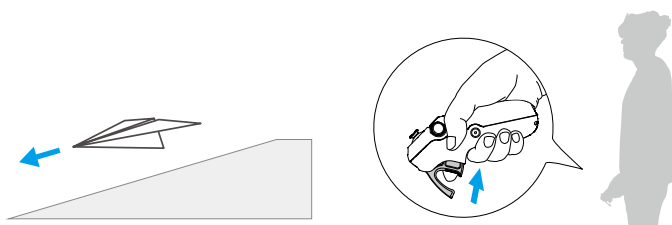


Fazer a aeronave subir ou descer num certo ângulo

Quando a aeronave precisar de voar num ângulo ascendente, prima o acelerador até à segunda paragem enquanto inclina simultaneamente o controlador de movimento para cima.



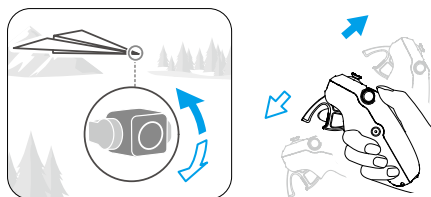
Quando a aeronave precisar de voar num ângulo descendente, prima o acelerador até à segunda paragem enquanto inclina simultaneamente o controlador de movimento para baixo.



Controlo da suspensão cardã e da câmara

Durante o voo, ou quando o acelerador é solto e a aeronave está a pairar:

- Modo de lente única: Incline o controlador de movimento para cima e para baixo para controlar a inclinação da suspensão cardã.



- Modo 360°: Incline o controlador de movimento para cima e para baixo para mover a vista da câmara em conformidade.

O círculo nos óculos irá deslocar-se para cima e baixo e a visualização em direto do voo mudará em conformidade.

- ⚠ • Antes da descolagem, ou sempre que utilizar o botão de bloqueio para fazer com a aeronave fique a pairar, não é possível controlar a inclinação da suspensão cardã/vista.
- Rode o botão no controlador de movimento para inclinar a vista durante o RTH e a aterragem (acima de 2 m).

Seguimento da cabeça

Abra o menu de atalho a partir da visualização em direto do voo e clique em  para ativar o seguimento da cabeça.

Modo 360°

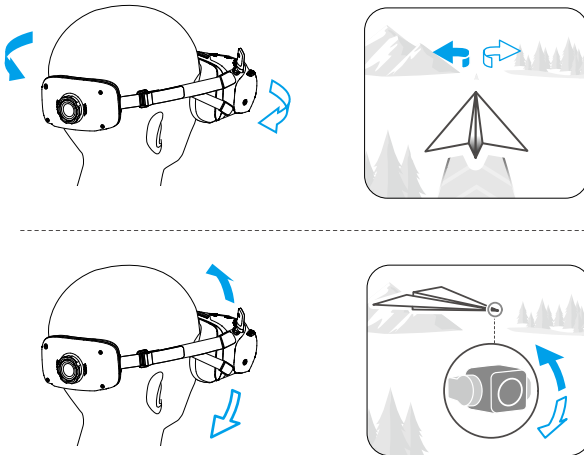
Após ativar o seguimento da cabeça, a vista da câmara irá mover-se com a sua cabeça, sem afetar a direção de voo. Nesse momento, ainda é possível controlar a direção de voo usando o controlador de movimento.

Se a direção de voo não corresponder à orientação da sua cabeça, a Assistência visual aparecerá automaticamente no canto superior esquerdo do ecrã, mostrando a vista na direção de voo. Pode ajustar isto nas definições de apresentação dos óculos.

Modo de lente única

Depois de ativar a função de seguimento da cabeça, a orientação horizontal do drone e a inclinação da suspensão cardã podem ser controladas usando movimentos da cabeça durante o voo.

Uma vez no modo de seguimento da cabeça, o controlador de movimento não poderá controlar a inclinação da suspensão cardã, controlará apenas a aeronave. Os utilizadores podem continuar a controlar a cabeça da aeronave inclinando o controlador de movimento sem pressionar o acelerador.



Easy ACRO

Utilize o controlador de movimento para controlar a aeronave ou a vista da câmara e executar ações Easy ACRO, como a inversão ou o drift de 180°.

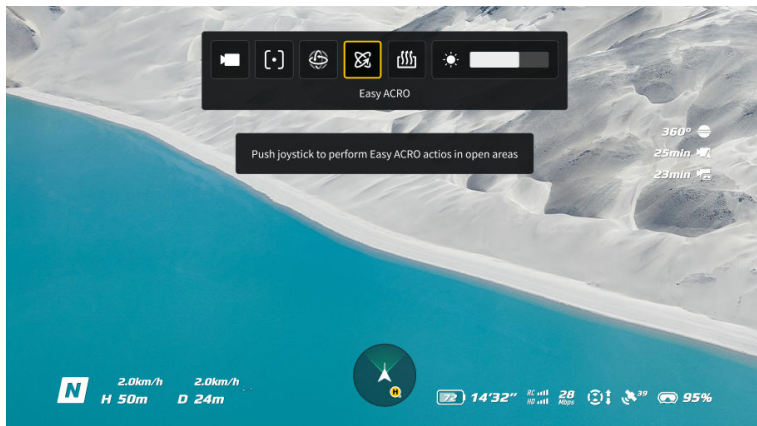


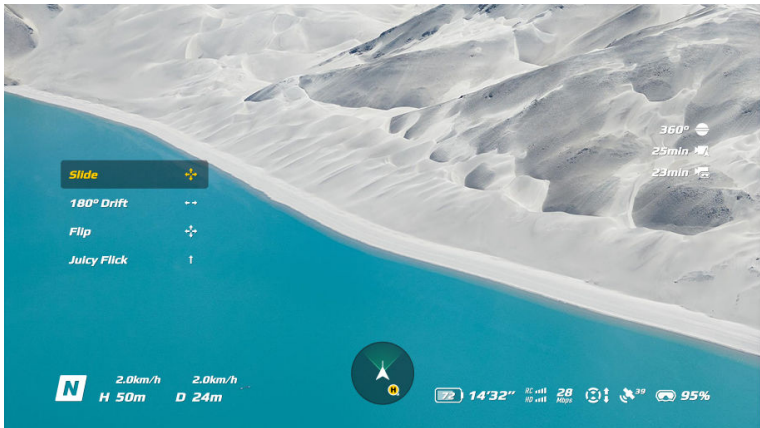
- Preste atenção ao que o rodeia e certifique-se de que não existem obstáculos nas proximidades antes de efetuar ações Easy ACRO.

- O Easy ACRO não está disponível nas seguintes situações:
 - ♦ A aeronave está a descolar, a pairar, a aterrar ou a regressar à posição inicial;
 - ♦ O desempenho de posicionamento é fraco (o GNSS e o sistema de visão não estão disponíveis);
 - ♦ A aeronave está numa zona tampão de uma Zona restrita ou de uma Zona de altitude, ou está a aproximar-se da Distância máx. de voo.

- ☀ • O zoom não pode ser ajustado durante o Easy ACRO e o FOV permanecerá como estava quando o Easy ACRO foi ativado.
- O Easy ACRO não pode ser ativado nas seguintes situações:
 - ♦ Durante a gravação de vídeo.
 - ♦ Quando o seguimento da cabeça está ativado.
 - ♦ Quando o FocusTrack está ativado.
 - ♦ Quando utilizado com o controlador remoto DJI FPV 3.

1. Abra o menu de atalho e seleccione . A aeronave estará em modo Easy ACRO. Ver a ação selecionada no lado esquerdo da visualização em direto nos óculos.



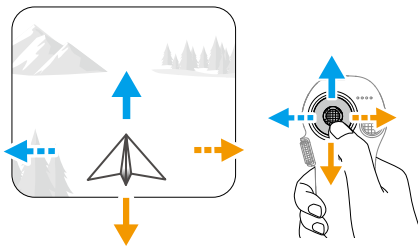


2. Utilize o botão no controlador de movimento para alternar entre as ações Easy ACRO.
3. Quando o Easy ACRO está ativado, mova o joystick para realizar diferentes ações do Easy ACRO, como se mostra abaixo.

Deslizar

Prima o joystick para cima ou para baixo para fazer a aeronave subir ou descer.

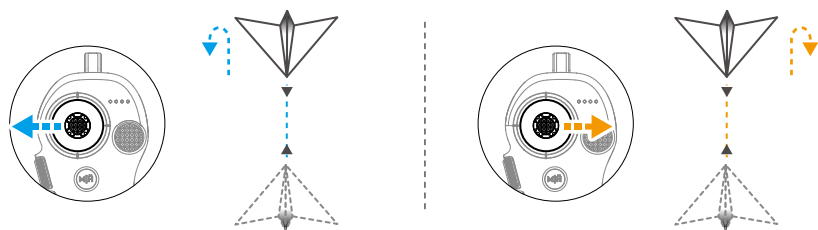
Prima o joystick para a esquerda ou para a direita para fazer com que a aeronave se desloque horizontalmente para a esquerda ou para a direita.



Flutuação de 180°

Prima o joystick para a esquerda ou para a direita para fazer com que a aeronave flutue 180° para a esquerda ou para a direita.

A aeronave não responderá quando empurrar o joystick para cima ou para baixo neste modo de ação.



Inverter

Ao mover o joystick para cima ou para baixo uma vez, a vista da câmara mostra um efeito de inversão para a frente ou para trás, mas a aeronave não faz a inversão.

Ao mover o joystick uma vez para a esquerda ou para a direita, a vista da câmara mostra um efeito de inversão para a esquerda ou para a direita, mas a aeronave não faz a inversão.

Plano impressionante

Ao mover o joystick uma vez para cima, a aeronave irá rodar, apresentando um efeito de plano impressionante na vista da câmara.

Fotos e vídeos

Abra o painel de definições da câmara nos óculos para alternar o modo de lente. A suspensão cardã irá rodar automaticamente durante a troca.

-
- O modo de lente única é compatível apenas com gravação de vídeo.
 - A captação de imagens não é suportada antes da descolagem.
-

Prima o botão do obturador/gravação uma vez para tirar uma foto ou para iniciar ou parar a gravação de vídeo.

No modo 360°:

- Incline o controlador de movimento para cima ou para baixo para mover a vista da câmara em conformidade.
- Rode o botão para ajustar o zoom para mais próximo ou mais afastado. Quando a vista estiver voltada para baixo e o zoom estiver definido para o FOV máximo, o ecrã exibirá uma vista de asteroide.

FocusTrack



Clique na ligação abaixo ou leia o código QR para ver os vídeos tutoriais.



<https://www.dji.com/avata-360/video>

⚠ O FocusTrack é suportado apenas no modo 360°.

☀ Quando o FocusTrack estiver ativado, o FOV será fixado em 104°.

Pode pilotar a aeronave livremente sem apontar o nariz da aeronave para o objeto/sujeito. A vista da câmara permanece focada no objeto/sujeito.

Quando o sistema de visão está a funcionar normalmente, a aeronave irá desviar-se ou travar se for detetado um obstáculo, conforme a ação de desvio de obstáculos esteja definida para **Desviar** ou **Travar** em DJI Fly.

⚠ O desvio de obstáculos está desativado no modo Desportivo.

Objetos/Sujeitos suportados:

- Objetos/sujeitos estacionários
- Objetos/Sujeitos em movimento (apenas veículos, barcos e pessoas)

Aviso

-
- ⚠
- A aeronave não é capaz de evitar objetos/sujeitos em movimento, como pessoas, animais ou veículos. Ao usar o FocusTrack, preste atenção ao ambiente envolvente para garantir a segurança do voo.
 - NÃO use o FocusTrack em áreas com objetos pequenos ou finos (p. ex., galhos de árvores ou linhas elétricas), objetos transparentes (p. ex., água ou vidro) ou superfícies monocromáticas (p. ex., paredes brancas).
 - Esteja sempre preparado(a) para pressionar o botão de bloqueio em caso de emergência para controlar manualmente a aeronave.
 - Seja extremamente vigilante ao usar o FocusTrack em qualquer uma das seguintes situações:

- O objeto/sujeito seguido não está a mover-se num plano nivelado.
 - O objeto/sujeito seguido muda drasticamente de forma enquanto se move.
 - O objeto/sujeito seguido fica fora de vista por um longo período.
 - O objeto/sujeito seguido está em grandes áreas monocromáticas, como áreas cobertas de neve ou desertos.
 - O objeto/sujeito seguido tem uma cor ou padrão semelhante ao ambiente à volta.
 - A iluminação é extremamente escura (<5 lux) ou brilhante (>100.000 lux).
 - Certifique-se de que segue as leis e regulamentos de privacidade locais ao usar o FocusTrack.
 - Recomenda-se seguir apenas veículos, barcos e pessoas (mas não crianças). Voe com cuidado ao seguir outros objetos/sujeitos.
 - Para os objetos/sujeitos em movimento suportados, os veículos referem-se a carros e barcos de dimensões pequenas a médias. NÃO siga um carro ou barco controlado à distância.
 - O objeto/sujeito de seguimento pode inadvertidamente ser trocado por outro, se passarem próximos um do outro.
-

Usar o FocusTrack

Antes de ativar o FocusTrack, certifique-se de que o ambiente de voo é aberto e desobstruído e que tem luz suficiente.

- **Quando a aeronave estiver a pairar após pressionar o botão de bloqueio no controlador de movimento:**
 1. Abra o menu de atalho na visualização ao vivo de voo e selecione [•] para ativar o FocusTrack.
 2. Toque em + ou arraste para selecionar o objeto/sujeito no ecrã.
 3. Prima novamente o botão de bloqueio para desbloquear a aeronave e retomar o voo.
- **Quando a aeronave não estiver bloqueada durante o voo:**
 1. Prima e mantenha premido o botão na lateral do controlador de movimento para ativar o FocusTrack.
 2. Prima o botão para selecionar o objeto/sujeito.

Durante o seguimento, prima o botão do obturador/gravação para começar a captar imagens. As imagens captadas são exibidas no canto superior esquerdo do ecrã. O ecrã

principal mostra a vista à frente do nariz da aeronave e indica a direção e a distância do objeto/sujeito. Recomenda-se manter uma distância moderada do objeto/sujeito.

Para sair do FocusTrack, toque em [•] novamente ou mantenha pressionado o botão.



- Durante o FocusTrack, prima o botão na lateral do controlador de movimento para cancelar o objeto/sujeito selecionado.
- Abra o menu dos óculos, aceda a **Definições > Controlo** e pode atribuir a ação de pressionar sem soltar do botão a outras funções.
- Para obter imagens mais estáveis, abra o menu dos óculos, aceda a **Definições > Controlo** e altere o modo da suspensão cardã para Seguir.

Reprodução de filmagens panorâmicas

Aceda ao Álbum nos óculos. Os ficheiros marcados com  são filmagens panorâmicas. Ao reproduzir imagens nos óculos, a vista livre é ativada por defeito. Vire a cabeça para ver a cena de diferentes perspetivas.

Abra o menu de reprodução e mude para FOV da câmara; isto bloqueia o enquadramento para a vista de voo original.

Controlar a reprodução de vídeo

A utilizar o botão 5D:

- Prima o botão para colocar em pausa ou continuar a reproduzir.
- Empurre o botão para a esquerda ou a direita para ajustar a barra de progresso.
- Empurre o botão para trás para inserir os parâmetros de reprodução e ajustar o brilho do ecrã ou o volume.

Utilizar o cursor AR:

- Prima o acelerador para colocar em pausa ou continuar a reproduzir. Prima o acelerador para a frente para sair.
- Mova o cursor para a esquerda ou para a direita enquanto prime o acelerador para baixo para ajustar a barra de progresso.
- Mova o cursor para a seta na parte superior do ecrã, prima o acelerador para aceder às definições de reprodução e ajustar o brilho do ecrã ou o volume.

3.3 Sugestões e dicas em vídeo

1. Selecione o modo de funcionamento da suspensão cardã pretendido no DJI Fly.

2. Recomenda-se que tire fotografias ou grave vídeos quando voar em modo Normal ou Cinema.
3. NÃO voe com mau tempo, como em dias de chuva ou vento.
4. Escolha as definições da câmara que melhor respondem às suas necessidades.
5. Realize testes de voo para estabelecer rotas de voo e visualizar cenas.
6. Empurre os manípulos de controlo suavemente para garantir um movimento suave e estável da aeronave.

Aeronave

4 Aeronave

4.1 Modo de voo

Ao utilizar o controlador remoto DJI RC 2, é possível alternar os modos de voo entre Normal, Desportivo e Cinema, usando o comutador de modo de voo do controlador remoto.

Ao utilizar o controlador de movimento, é possível mudar os modos de voo entre Normal e Desportivo com o botão de modo do controlador de movimento.

Modo Normal: O modo normal é adequado para a maior parte dos cenários de voo. A aeronave pode pairar com precisão, voar de forma estável e utilizar os modos de voo inteligente.

Modo Desportivo: A velocidade máxima de voo horizontal da aeronave será superior em comparação com o modo normal. Note que o desvio de obstáculos está desativada no modo Desportivo.

Modo Cinema: O modo Cinema baseia-se no modo Normal com velocidade de voo limitada, tornando a aeronave mais estável durante a gravação.

A aeronave muda automaticamente para o modo de Atitude (ATTI) quando o sistema de visão não está disponível ou está desativado e quando o sinal GNSS é fraco ou a bússola sofre interferência. No modo ATTI, a aeronave pode ser mais facilmente afetada pela sua envolvimento. Fatores ambientais como o vento podem resultar na deriva horizontal da aeronave, podendo representar perigo, especialmente ao voar em espaços fechados. A aeronave não poderá pairar ou travar automaticamente, portanto o piloto deve aterrar a aeronave logo que possível para evitar acidentes.



- Os modos de voo só são efetivos em voo manual.

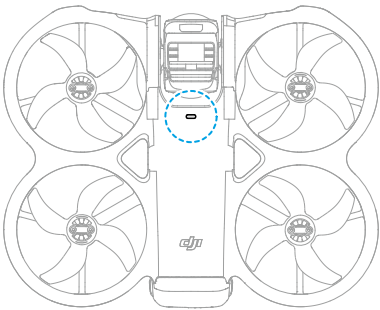


- O sistema de visão está desativado no modo Desportivo, o que significa que a aeronave não consegue detetar obstáculos automaticamente na sua rota. Você tem de ficar alerta em relação ao ambiente envolvente e controlar a aeronave para evitar obstáculos.
- A velocidade máxima da aeronave e a distância de travagem aumentam significativamente no modo Desportivo. É necessária uma distância mínima de travagem de 30 m em condições sem vento.
- É necessária uma distância de travagem mínima de 10 m em condições sem vento enquanto a aeronave está a subir e a descer no modo Desportivo ou no modo Normal.
- A capacidade de resposta da aeronave é significativamente maior no modo Desportivo, o que significa que um pequeno movimento do manípulo no

controlador remoto traduzir-se-á numa grande distância de deslocação da aeronave. Certifique-se de que mantém o espaço de manobra adequado durante o voo.

- Pode haver uma pequena trepidação nos vídeos gravados no modo Desportivo.

4.2 Indicadores de estado da aeronave



Quando a aeronave está ligada, mas os motores não estão a funcionar, os indicadores de estado da aeronave mostrarão o estado atual da aeronave.

Descrições dos indicadores de estado da aeronave

Estados normais		
	Vermelho, amarelo e verde a piscar alternadamente	Ligar e realizar testes de autodiagnóstico
 × 4	Amarelo a piscar quatro vezes	Aquecimento
	Verde a piscar lentamente	GNSS ativado
 × 2	Verde a piscar duas vezes repetidamente	Sistemas de visão ativados
	Amarelo a piscar lentamente	GNSS e sistema de visão desativados (modo ATTI ativado)
Estados de aviso		
	Amarelo a piscar rapidamente	Sinal do controlador remoto perdido
	Vermelho a piscar lentamente	Descolagem desativada (p. ex., nível da bateria baixo) ^[1]

	Vermelho a piscar rapidamente	Bateria extremamente fraca
	Luz vermelha continuamente acesa	Erro crítico
	Vermelho e amarelo a piscar alternadamente	Calibração da bússola necessária

[1] Se a aeronave não puder descolar enquanto o indicador de estado estiver a piscar lentamente a vermelho, consulte a indicação de aviso na DJI Fly ou nos óculos.

4.3 Regressar à posição inicial

Leia com atenção o conteúdo desta secção para se certificar de que conhece o comportamento da aeronave ao Regressar à posição inicial (RTH).

A função Regressar à posição inicial (Return to Home, RTH) faz regressar a aeronave ao último ponto inicial registado. A RTH pode ser acionada de três formas: o utilizador aciona ativamente a RTH, a aeronave tem a bateria fraca ou o sinal do controlador remoto perdeu-se (é acionado o RTH de segurança). Se a aeronave tiver gravado o Ponto inicial com sucesso e o sistema de posicionamento estiver a funcionar normalmente, quando a função RTH for acionada, a aeronave voará automaticamente de volta e aterrará no Ponto inicial.

-  • Ponto inicial: O Ponto inicial será registado na descolagem, desde que a aeronave tenha um sinal GNSS forte  26 ou a iluminação seja suficiente. Depois de o Ponto inicial ser registado, a DJI Fly emite uma mensagem de voz. Se for necessário atualizar o Ponto inicial durante o voo (se, por exemplo, tiver mudado de posição), o Ponto inicial pode ser atualizado manualmente na página de *** > **Segurança** em DJI Fly.
- Quando a aeronave é usada com o DJI RC 2 controlador remoto, [Ponto inicial dinâmico](#) está disponível.
-  • Para garantir a segurança, a suspensão cardã irá rodar automaticamente para o modo de 360° durante o RTH. Não é suportada a mudança para o modo de lente única durante o RTH.

Durante o RTH, a rota RA RTH será apresentada na vista da câmara de modo a visualizar o percurso de regresso e garantir a segurança de voo. A vista da câmara também apresenta o Ponto inicial RA. Quando a aeronave atingir a área acima do Ponto inicial, a vista da câmara irá virar-se automaticamente para baixo. A sombra da aeronave RA aparecerá na vista da câmara quando a aeronave se estiver a aproximar do solo, o que lhe permite controlar a aeronave para aterrar com maior exatidão na localização desejada.

O Ponto inicial RA, a rota RA RTH e a sombra da aeronave RA serão apresentados na vista da câmara por defeito. O ecrã pode ser alterado em *** > **Segurança > Definições de RA.**



- Os óculos não suportam a apresentação da rota RA RTH nem da sombra RA da aeronave.
- A rota RA RTH é utilizada apenas como referência e pode desviar-se da rota de voo real em diferentes cenários. Preste sempre atenção à visualização em direto no ecrã durante o RTH. Voe com cuidado.
- Durante o RTH, a aeronave ajustará automaticamente a vista da câmara na direção da rota de RTH por defeito. Ajustar manualmente a vista irá interromper o ajuste automático, o que poderá impedir que a rota de AR RTH seja visualizada.

Aviso



- A aeronave pode não conseguir regressar à posição inicial normalmente se o sistema de posicionamento estiver a funcionar de forma anómala. Durante o RTH de segurança, a aeronave pode entrar no modo ATTI e aterrar automaticamente se o sistema de posicionamento estiver a funcionar de forma anómala.
- Quando não existir GNSS, não voe por cima de superfícies de água, construções com superfícies em vidro ou cenários onde a altitude acima do solo seja superior a 30 metros. Se o sistema de posicionamento não estiver a funcionar corretamente, a aeronave entrará em modo ATTI.
- É importante definir uma altitude RTH adequada antes de cada voo.
- A aeronave não consegue detetar obstáculos durante o RTH se as condições ambientais não forem adequadas para o sistema de deteção.
- Zonas GEO podem afetar o procedimento de RTH. Evite voar perto de zonas GEO.
- A aeronave pode não conseguir regressar a uma posição inicial se a velocidade do vento for muito alta. Voe com cuidado.
- Preste muita atenção a objetos pequenos ou finos (tais como galhos de árvores ou linhas elétricas) ou objetos transparentes (tais como água ou vidro) durante o RTH. Saia do RTH e controle a aeronave manualmente em caso de emergência.
- Defina o RTH avançado como **Predefinido** se existirem linhas elétricas ou torres de transmissão das quais a aeronave não consiga desviar-se no trajeto de RTH e

certifique-se de que a altitude de RTH está definida para uma altitude superior a todos os obstáculos.

- A aeronave irá travar e regressar à posição inicial de acordo com as últimas definições, se as definições de **RTH avançado** forem alteradas durante o RTH.
- Se a altitude máxima for definida abaixo da altitude atual durante o RTH, a aeronave descerá primeiro até à altitude máxima, para depois continuar a regressar à posição inicial.
- A altitude RTH não pode ser alterada durante o RTH.
- Se houver uma grande diferença entre a altitude atual e a altitude de RTH, a quantidade de carga da bateria utilizada não pode ser calculada com exatidão devido às diferenças de velocidade do vento a diferentes altitudes. Preste especial atenção às indicações de carga da bateria e às indicações de aviso na vista da câmara.
- Quando o sinal do controlador remoto está normal durante o RTH avançado, pode utilizar-se o manípulo de inclinação para controlar a velocidade de voo, mas a orientação e a altitude não podem ser controladas e a aeronave não pode ser controlada para voar para a esquerda ou para a direita. Empurrar constantemente o manípulo de inclinação para acelerar irá aumentar a velocidade de consumo de carga da bateria. A aeronave não consegue desviar-se de obstáculos se a velocidade de voo exceder a velocidade de deteção real. A aeronave irá travar e pairar no lugar e sair do modo de RTH se o manípulo de inclinação for empurrado completamente para baixo. A aeronave pode ser controlada após o manípulo de inclinação ser libertado.
- Se a aeronave atingir a altitude limite da localização atual da aeronave ou do ponto inicial enquanto está a subir durante o RTH predefinido, a aeronave pára de subir e regressa ao ponto inicial à altitude atual. Preste atenção à segurança do voo durante o RTH.
- Se o Ponto inicial estiver dentro da Zona de altitude mas a aeronave não estiver na Zona de altitude, quando a aeronave atingir a Zona de altitude, descerá abaixo do limite de altitude, que pode ser inferior à altitude RTH definida. Voe com cuidado.
- A aeronave irá sair do RTH se o ambiente circundante for demasiado complexo para concluir o RTH, mesmo que o sistema de deteção esteja a funcionar corretamente.
- O RTH não pode ser acionado durante a aterragem automática.
- Se o RTH for acionado enquanto a aeronave estiver a reproduzir imagens, a reprodução será terminada automaticamente.

- Durante o RTH, apenas a gravação de vídeo é suportada. O ajuste das definições de gravação ou a captação de fotos não são suportados.

RTH avançado

Quando o RTH avançado é acionado, a aeronave irá planear automaticamente o melhor percurso RTH, que será exibido no(a) DJI Fly e será ajustado de acordo com o ambiente. Durante o RTH, a aeronave ajusta automaticamente a velocidade de voo de acordo com os fatores ambientais, como velocidade do vento, direção do vento e obstáculos.

 Os óculos não suportam a exibição da trajetória de RTH.

Se o sinal entre o controlador remoto e a aeronave for bom, poderá sair do RTH usando os seguintes métodos:

- Controlador remoto: Toque em  em DJI Fly ou prima o botão RTH no controlador remoto.
- Controlador de movimento: Prima o botão de bloqueio.

Depois de sair do RTH, irá recuperar o controlo da aeronave.

Método de acionamento

O utilizador aciona ativamente o RTH

Durante o voo, pode ativar o RTH usando os seguintes métodos:

- Controlador remoto: Prima e mantenha premido o botão RTH no controlador remoto, ou toque  no lado esquerdo da vista da câmara e, em seguida, prima e mantenha premido o ícone RTH.
- Controlador de movimento: Prima sem soltar o botão de modo.

Se o sinal do controlador remoto for perdido durante o RTH, a aeronave continuará o procedimento RTH independentemente da Ação de perda de sinal predefinida.

Aeronave com bateria fraca

Durante o voo, se o nível da bateria estiver baixo e apenas for suficiente para voar até ao Ponto inicial, aparecerá uma indicação de aviso na vista da câmara. Se tocar para confirmar o RTH ou não tomar medidas antes da conclusão da contagem decrescente, a aeronave iniciará automaticamente o RTH de bateria fraca.

Se cancelar o aviso RTH de bateria fraca e continuar a pilotar a aeronave, esta aterrará automaticamente quando o nível atual da bateria só conseguir suportar a aeronave o tempo suficiente para descer da altitude atual.

Não é possível cancelar a aterragem automática, mas continua a poder utilizar a aeronave na horizontal deslocando o manípulo de inclinação e o manípulo de rotação e alterar a velocidade de descida da aeronave deslocando o manípulo do acelerador. Voe com a aeronave para um local adequado para aterrar assim que possível.



- Quando o nível da bateria de voo inteligente estiver muito baixo e não houver energia suficiente para regressar à posição inicial, aterre a aeronave o mais rapidamente possível. Atraso na ação irá iniciar uma diminuição progressiva da propulsão, potencialmente resultando numa descida descontrolada após a exaustão total. Isto pode causar a destruição da aeronave, danos a propriedades de terceiros ou ferimentos pessoais.
- NÃO continue a empurrar o manípulo do acelerador para cima durante a aterragem automática. Caso contrário, a aeronave irá sofrer uma diminuição progressiva da propulsão e poderá mesmo cair após a exaustão total da bateria.

Perda de sinal do controlador remoto

Quando o sinal do controlador remoto se perder durante mais de 6 segundos, a aeronave iniciará automaticamente o RTH de segurança se a ação de perda de sinal estiver definida para RTH. A ação também pode ser definida como Pairar ou Aterrar.

Quando a iluminação e as condições ambientais forem adequadas para o sistema de visão, a DJI Fly irá apresentar o percurso RTH que foi gerado pela aeronave antes do sinal se perder. A aeronave iniciará o RTH utilizando o RTH avançado de acordo com as definições de RTH. A aeronave irá permanecer em RTH mesmo que o sinal do controlador remoto seja restabelecido. O(A) DJI Fly irá atualizar o percurso de RTH em conformidade.

Quando a iluminação e as condições ambientais não forem adequadas para o sistema de visão, a aeronave irá travar e pairar e, em seguida, entrar no percurso original de RTH.

- Se a distância de RTH (a distância horizontal entre a aeronave e o Ponto inicial) for superior a 50 m, a aeronave ajusta a sua orientação e voa para trás durante 50 m na sua rota de voo original antes de entrar no RTH predefinido.
- Se a distância de RTH for superior a 5 m mas inferior a 50 m, a aeronave ajusta a sua orientação e voa em linha reta horizontalmente de volta para o Ponto inicial à altitude atual.
- A aeronave aterra imediatamente se a distância de RTH for inferior a 5 m.

Procedimento de RTH

Depois de a RTH avançada ser acionada, a aeronave trava e paira no lugar.

- Quando as condições ambientais ou de iluminação forem adequadas para o sistema de visão:

- A aeronave vai ajustar a sua orientação para o Ponto inicial, planear o melhor percurso de acordo com as definições RTH e, em seguida, regressar ao ponto inicial se GNSS estiver disponível aquando da descolagem.
- Se o GNSS estiver indisponível e apenas o sistema de visão estiver a trabalhar aquando da descolagem, a aeronave vai ajustar a sua orientação para o Ponto inicial, planear o melhor percurso de acordo com as definições RTH e, em seguida, regressar à posição com o sinal GNSS forte com base nas definições RTH. Vai seguir aproximadamente a trajetória exterior para regressar à zona em redor do ponto inicial. Nesta fase, tenha atenção às informações da aplicação e escolha se pretende deixar a aeronave RTH automaticamente e aterrar ou controlar manualmente o RTH e aterragem.

Tenha atenção se o GNSS estiver indisponível aquando da descolagem:

- ◊ Assegure-se de que a deteção de obstáculos está ativada.
- ◊ NÃO voe em espaços estreitos e a velocidade do vento deve ser inferior a 3 m/s.
- ◊ Voe para a área livre e permaneça a, pelo menos, 10 metros de qualquer obstáculo rapidamente após a descolagem, a aeronave poderá não conseguir regressar à posição inicial. Durante o voo, evite sobrevoar superfícies de água até chegar a uma área com um sinal GNSS forte. A altitude acima do solo deverá ser superior a 2 metros e menos de 30 metros, caso contrário a aeronave pode não ser capaz de regressar ao ponto inicial. Se a aeronave entrar em modo ATTI antes de chegar à área com sinal GNSS forte, o ponto inicial será invalidado.
- ◊ Se o posicionamento da visão não estiver disponível durante o voo, a aeronave não conseguirá regressar ao ponto inicial. Preste atenção ao ambiente de acordo com as mensagens vocais da aplicação para evitar colisões.
- ◊ Quando a aeronave regressar à área em redor do ponto de descolagem e a aplicação apresentar uma informação quando o ambiente atual for complexo, terá de confirmar para continuar a voar:
 - Terá de confirmar se o percurso do voo está correto e prestar atenção para voar em segurança.
 - Terá de confirmar se as condições de iluminação são suficiente para o sistema de visão. Caso contrário, a aeronave poderá sair do RTH. Forçar a aeronave a continuar RTH ou voar poderá fazer com que entre em modo ATTI.
- ◊ Após confirmação, a aeronave vai continuar a regressar ao ponto inicial a baixa velocidade. Se surgir um obstáculo no percurso de regresso, a aeronave vai travar e poderá sair de RTH.

- ◊ Este processo de RTH não suporta a deteção de obstáculos dinâmicos (incluindo peões, etc.) e não suporta a deteção de obstáculos em cenários sem textura, como vidro ou paredes brancas.
- ◊ Este processo RTH necessita que o solo e os ambientes em redor (como paredes) tenham texturas ricas e nenhuma alteração dinâmica.
- Quando as condições ambientais ou de iluminação não forem adequadas para o sistema de visão:
 - ♦ Se a distância RTH for superior a 5 metros, a aeronave vai regressar à posição inicial de acordo com a **Predefinição**.
 - ♦ A aeronave aterriza imediatamente se a distância de RTH for inferior a 5 m.

Definições de RTH

As definições de RTH estão disponíveis para o RTH avançado.

- Controlador remoto: Aceda à vista da câmara na DJI Fly, toque em *** > **Segurança** e deslize até **RTH avançado**.
- Óculos: Aceda a **Definições** > **Segurança** > **RTH avançado**.

Ideal



- Se a iluminação for suficiente e o ambiente for adequado para os sistemas de visão, a aeronave planeará automaticamente o percurso RTH ideal e ajustará a altitude de acordo com fatores ambientais, tais como obstáculos e sinais de transmissão, independentemente da definição da Altitude RTH. O percurso de RTH ideal significa que a aeronave irá viajar a distância mais curta possível, para reduzir a quantidade de energia da bateria utilizada e aumentar o tempo de voo.
- Se a iluminação for insuficiente ou o ambiente não for adequado para o sistema de visão, a aeronave executará o RTH predefinido com base na definição da Altitude RTH.

Predefinido



Distância/altitude RTH		Condições ambientais e de iluminação adequadas	Condições ambientais e de iluminação não adequadas
Distância de RTH > 50 m	Altitude atual < Altitude RTH	A aeronave irá planear a trajetória de RTH, voar para uma área aberta desviando-se de obstáculos, subir para a altitude RTH e regressar à posição inicial usando a melhor trajetória.	A aeronave irá subir para a altitude RTH e voar para o Ponto inicial em linha reta à altitude RTH. ^[1]
	Altitude atual ≥ Altitude RTH	A aeronave irá regressar à posição inicial utilizando a melhor trajetória à altitude atual.	A aeronave irá voar para o Ponto inicial em linha reta à altitude atual. ^[1]
A distância RTH é de 5 a 50 m			A aeronave irá voar para o Ponto inicial em linha reta à altitude atual. ^[2]

- [1] Se o LiDAR dianteiro detetar um obstáculo à frente da aeronave, esta irá subir para evitar o obstáculo. Deixará de subir quando o percurso já estiver livre e, em seguida, continuar o RTH. Se a altura do obstáculo exceder o limite de altitude, a aeronave irá travar e pairar e o utilizador terá de assumir o controlo.
- [2] Se o LiDAR dianteiro detetar um obstáculo à frente da aeronave, esta irá travar e pairar, e o utilizador terá de assumir o controlo.

Quando a aeronave está a aproximar-se do Ponto inicial, se a altitude atual for superior à altitude RTH, a aeronave decidirá inteligentemente se deve descer enquanto voa para a frente, de acordo com o ambiente circundante, a iluminação, a altitude RTH definida e a altitude atual. Quando a aeronave atingir a área por cima do Ponto inicial, a altitude atual da aeronave não será inferior à altitude RTH definida.

Os planos RTH para diferentes ambientes, os métodos de acionamento RTH e as definições de RTH são os seguintes:

Método de acionamento de RTH	Condições ambientais e de iluminação adequadas (A aeronave pode desviar-se de obstáculos e zonas GEO)	Condições ambientais e de iluminação não adequadas
O utilizador aciona ativamente o RTH	A aeronave executará o RTH com base na definição de RTH: • Ideal • Predefinido	Predefinido (A aeronave pode subir para se desviar de obstáculos e zonas GEO)
Aeronave com bateria fraca		
Perda de sinal do controlador remoto		RTH da rota original, O RTH predefinido será executado quando o sinal for restaurado (A aeronave consegue desviar-se das zonas GEO e vai travar e pairar se existir um obstáculo)

Ponto inicial dinâmico

Quando a aeronave é usada com o controlador remoto DJI RC 2, está disponível o ponto inicial dinâmico.

Quando o sinal GNSS do controlador remoto é forte, ative o ponto inicial dinâmico através de qualquer um dos seguintes métodos, e o ponto inicial será continuamente atualizado para a localização do controlador remoto.

- Na visualização da câmara, toque em  > **Atualizar ponto inicial > Ponto inicial dinâmico > Atualizar.**
- Na visualização da câmara, toque em *** > **Segurança > Atualizar ponto inicial > Ponto inicial dinâmico > Atualizar.**

Quando o ponto inicial dinâmico está ativado, o ícone RTH ficará azul. Após o RTH ser acionado, a aeronave regressará para próximo do ponto inicial, sairá do RTH e ficará a pairar. Os utilizadores podem controlar a aeronave.

- 
- Após ativar o ponto inicial dinâmico pela primeira vez, se o sinal GNSS do controlador remoto estiver fraco, o ponto inicial dinâmico poderá não estar disponível.
 - Use a função de ponto inicial dinâmico num ambiente aberto com um sinal GNSS forte. Caso contrário, o ponto inicial terá um grande desvio da localização real do controlador remoto.
 - Assim que o ponto inicial dinâmico esteja disponível, se o sinal GNSS do controlador remoto for fraco, o ponto inicial permanecerá na última localização

atualizada com sucesso. Quando o RTH for acionado, verifique se a localização do ponto inicial é a última localização do controlador remoto.

Proteção de aterragem

Durante o RTH, a proteção de aterragem é ativada quando a aeronave começa a aterrar.

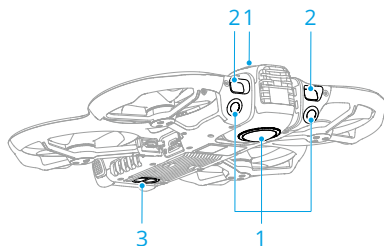
O desempenho específico da aeronave é o seguinte:

- Se o solo for considerado adequado para a aterragem, a aeronave aterra diretamente.
- Se o solo for considerado inadequado para a aterragem, a aeronave pairará e aguardará a confirmação do piloto.
- Se a proteção de aterragem não estiver operacional, a DJI Fly apresenta um aviso de aterragem quando a aeronave desce para 0,5 m do solo.. Toque em **Confirmar** ou empurre o manípulo do acelerador totalmente para baixo e mantenha pressionado por um segundo, e a aeronave aterrá..



- Após chegar à área por cima do ponto inicial, a aeronave vai aterrar precisamente no ponto de descolagem. A realização de uma aterragem de precisão está sujeita às seguintes condições:
 - O Ponto inicial deve ser registado na descolagem e não deve ser alterado durante o voo.
 - Durante a descolagem, a aeronave tem de subir na vertical até pelo menos 7 m antes de se mover horizontalmente.
 - As características do terreno do Ponto inicial devem permanecer totalmente inalteradas.
 - As características do terreno do Ponto inicial devem ser suficientemente diferenciadas. Terrenos como áreas cobertas de neve não são adequados.
 - As condições de iluminação não podem ser muito claras e nem muito escuras.
 - Durante a aterragem, o movimento de qualquer outro manípulo de controlo para além do manípulo do acelerador será considerado como uma desistência da aterragem de precisão e a aeronave vai descer na vertical.
-

4.4 Sistema de deteção



- | | |
|------------------------------------|--|
| 1. Sistema de visão omnidirecional | 3. Sistema de deteção de infravermelhos 3D |
| 2. LiDAR dianteiro | |

O sistema de visão omnidirecional funciona melhor com iluminação adequada e obstáculos claramente marcados ou texturizados. O sistema de visão omnidirecional será ativado automaticamente quando a aeronave estiver no modo Normal ou Cinema e a ação de desvio de obstáculos estiver definida para **Desviar-se** ou **Travar**. A função de posicionamento é aplicável quando os sinais GNSS estão indisponíveis ou fracos.

-
- ⚠ • O sistema de visão omnidirecional só está disponível no modo 360°, permitindo o desvio de obstáculos omnidirecional. No modo de lente única, a aeronave suporta apenas o desvio de obstáculos frontais. Voe com cuidado.
 - O desvio de obstáculos fica indisponível ao alternar entre os modos de lente. Altere os modos de lente apenas num ambiente de voo seguro.

-
- ☀ • Quando o Posicionamento visual e a Deteção de obstáculos estão desativados, a aeronave depende apenas do GNSS para pairar, o desvio de obstáculos omnidirecional não está disponível e a aeronave não desacelerará automaticamente durante a descida próxima ao solo. É necessário cuidado extra quando o Posicionamento visual e o Desvio de obstáculos estão desativados.
 - A desativação do Posicionamento visual e do Desvio de obstáculos só tem efeito quando voa manualmente e não tem efeito quando utiliza o RTH, a aterragem automática ou modos de voo inteligentes.
 - O Posicionamento visual e o Desvio de obstáculos podem ser desativados temporariamente em caso de nuvens ou nevoeiro ou quando um obstáculo é detetado ao aterrar. Mantenha o Posicionamento visual e o Desvio de obstáculos ativados em cenários de voo regulares. O Posicionamento visual e o Desvio de obstáculos são ativados por defeito após o reinício da aeronave.
-

Atenção



- Tome atenção ao ambiente de voo. O sistema de deteção só funciona em determinados cenários e não podem substituir a avaliação e o controlo humanos. Durante o voo, tome sempre atenção ao ambiente circundante e aos avisos na DJI Fly e seja sempre responsável pela aeronave e manter o controlo da mesma.
- Se o GNSS não estiver disponível, o sistema de visão para baixo vai ajudar no posicionamento da aeronave e funciona melhor quando a aeronave estiver a uma altitude entre 0,5 m e 30 m. Deverá ter uma atenção redobrada se a altitude da aeronave for superior a 30 m uma vez que o desempenho do posicionamento da visão pode ser afetado.
- O sistema de visão para baixo pode não funcionar adequadamente quando a aeronave voar próximo à água. Por isso, a aeronave pode não ser capaz de evitar ativamente a água por debaixo dela durante a aterragem. Recomenda-se que mantenha sempre o controlo do voo, tome decisões razoáveis com base no ambiente circundante e evite confiar excessivamente no sistema de visão para baixo.
- Os sistemas de visão não conseguem identificar com precisão estruturas de grandes dimensões com estruturas e cabos, tais como guias-torre, torres de transmissão de alta tensão, linhas de transmissão de alta tensão, pontes estaiadas e pontes suspensas.
- O sistema de visão não consegue funcionar corretamente perto de superfícies sem variações claras de padrão ou onde a luz é demasiado fraca ou demasiado forte. O sistema de visão não consegue funcionar corretamente nas situações seguintes:
 - Voar perto de superfícies monocromáticas (por ex., sobre preto, branco, vermelho ou verde puros).
 - Voar perto de superfícies altamente refletoras.
 - Voar perto de água ou superfícies transparentes.
 - Voar perto de superfícies ou objetos móveis.
 - Voar em zonas com alterações de iluminação frequentes e drásticas.
 - Voar próximo a superfícies com escuridão extrema (< 1 lux) ou brilho extremo (> 100.000 lux).
 - Voar próximo a superfícies que refletem fortemente ou absorvem ondas infravermelhas (p. ex., espelhos, pavimentos de asfalto).
 - Voar perto de superfícies sem texturas ou padrões nítidos.

- Voar perto de superfícies com repetição de padrões ou texturas idênticas (por exemplo, mosaicos com o mesmo design).
- Voar perto de obstáculos com pequenas áreas de superfície (por exemplo, galhos de árvores e linhas elétricas).
- Mantenha sempre os sensores limpos. NÃO risque nem adultere os sensores. NÃO use a aeronave em ambientes empoeirados ou húmidos.
- As câmaras do sistema de visão podem precisar de ser calibradas após armazenadas por um longo período de tempo. Será exibida uma mensagem na DJI Fly e a calibração será realizada automaticamente.
- NÃO voe com chuva, neblina ou quando a visibilidade for menor do que 100 m.
- NÃO obstrua o sistema de deteção.
- Verifique o seguinte antes de cada descolagem:
 - Verifique se não há adesivos ou outras obstruções sobre o vidro do sistema de deteção.
 - Se houver sujidade, poeira ou água no vidro do sistema de deteção, limpe com um pano macio. NÃO utilize nenhum produto de limpeza que contenha álcool.
 - Contacte o suporte da DJI se houver algum dano nas lentes do sistema de deteção.
- O LiDAR dianteiro não consegue detetar obstáculos com uma refletividade inferior a 10% ou objetos refletores como vidro.
- O LiDAR dianteiro não consegue funcionar corretamente em ambientes com iluminação muito forte (>20.000 lux).

4.5 Sistemas avançados de assistência à pilotagem

A funcionalidade de Sistemas Avançados de Assistência à Pilotagem (APAS) está disponível no modo Normal e Cinema. Quando o APAS está ativado, a aeronave continuará a responder aos seus comandos e planejará a sua trajetória de acordo com as entradas do manípulo de controlo e o ambiente de voo. O APAS facilita a prevenção de obstáculos, a obtenção de filmes mais fluidos e a obtenção de uma melhor experiência de voo.

Quando o APAS estiver ativado, a aeronave pode ser parada premindo o botão de pausa de voo no controlador remoto ou premindo o botão de bloqueio no controlador de movimento. A aeronave trava e para durante três segundos e aguarda mais comandos do piloto.

Para ativar o APAS,

- Controlador remoto: Abra DJI Fly, aceda a *** > **Segurança** > **Desvio manual de obstáculos** e selecione **Desviar**.
- Óculos: Aceda a **Definições** > **Segurança** > **Desvio de obstáculos** e selecione **Desviar**.

Atenção

- ⚠ • Certifique-se de usar o modo APAS quando o sistema de visão estiver disponível. Certifique-se de que não há pessoas, animais, objetos com pequenas áreas de superfície (por exemplo, galhos de árvores) ou objetos transparentes (por exemplo, vidro ou água) ao longo da trajetória de voo desejada.
 - Certifique-se de usar o modo APAS quando o sistema de visão para baixo estiver disponível ou o sinal GNSS for forte. O APAS pode não funcionar corretamente quando a aeronave estiver a sobrevoar superfícies de água ou áreas cobertas de neve.
 - Tenha muito cuidado ao voar em ambientes extremamente escuros (<300 lux) ou luminosos (>100 000 lux).
 - Preste atenção à DJI Fly e verifique se os APAS estão a funcionar normalmente.
 - O APAS pode não funcionar corretamente quando a aeronave está a voar perto dos limites de voo ou numa zona GEO.
 - Quando a iluminação ficar insuficiente e o sistema de visão estiver parcialmente indisponível, a aeronave vai passar de desviar-se dos obstáculos para travar ou pairar. Terá de centrar o manípulos de controlo e, em seguida, continuar a controlar a aeronave.
-

Proteção de aterragem

Se a Ação de prevenção de obstáculos estiver definida para **Bypass** ou **Travão**, a proteção de aterragem será ativada quando pressionar o manípulo do acelerador para baixo para aterrar a aeronave. Quando a aeronave começa a aterrar, a proteção de aterragem é ativada.

- Se o solo for considerado adequado para a aterragem, a aeronave aterra diretamente.
- Se o solo for considerado inadequado para a aterragem, a aeronave pairará quando descer até uma determinada altura acima do solo. Empurre o manípulo do acelerador

para baixo durante pelo menos cinco segundos e a aeronave irá aterrar sem se desviar de obstáculos.

4.6 Assistência visual

A vista da Assistência visual, alimentada pelos sistemas de visão, atualiza a vista com base na direção de voo para ajudar os utilizadores a navegar e observar obstáculos durante o voo. Deslize para a esquerda no indicador de atitude, para a direita no minimapa, ou toque no ícone no canto inferior direito do indicador de atitude para mudar para a vista da Assistência visual.

- ⚠ Ao utilizar a assistência visual, a qualidade da transmissão de vídeo poderá ser inferior devido aos limites de largura de banda da transmissão, ao desempenho do telemóvel ou à resolução da transmissão de vídeo do ecrã no controlador remoto.
- É normal que componentes da aeronave apareçam na vista da assistência visual.
- É normal que possam ocorrer emendas de imagem ou diferenças de brilho na vista da assistência visual.
- A assistência visual deve ser utilizada apenas como referência. Paredes de vidro e objetos pequenos, como ramos de árvores, fios elétricos e cordões de papagaios de papel, não podem ser apresentados com exatidão.
- A assistência visual não está disponível quando a aeronave não descola ou quando o sinal de transmissão de vídeo é fraco.



1. Toque no ícone de direção da vista.
2. Toque na seta para alternar entre diferentes direções da vista da assistência visual. Toque novamente na seta para bloquear a direção.

Toque no centro do ecrã para maximizar a vista da assistência visual.

- ⚠ • Quando a direção não está bloqueada, a vista da assistência visual muda automaticamente para a direção de voo atual. Toque em qualquer outra seta direcional para alternar temporariamente a vista. A vista retornará automaticamente à direção de voo após um curto período.
- Durante a descolagem e a aterragem, se a suspensão cardã estiver bloqueada, a vista da assistência visual fica bloqueada por defeito na direção para a frente e não pode ser alterada.

Aviso de colisão

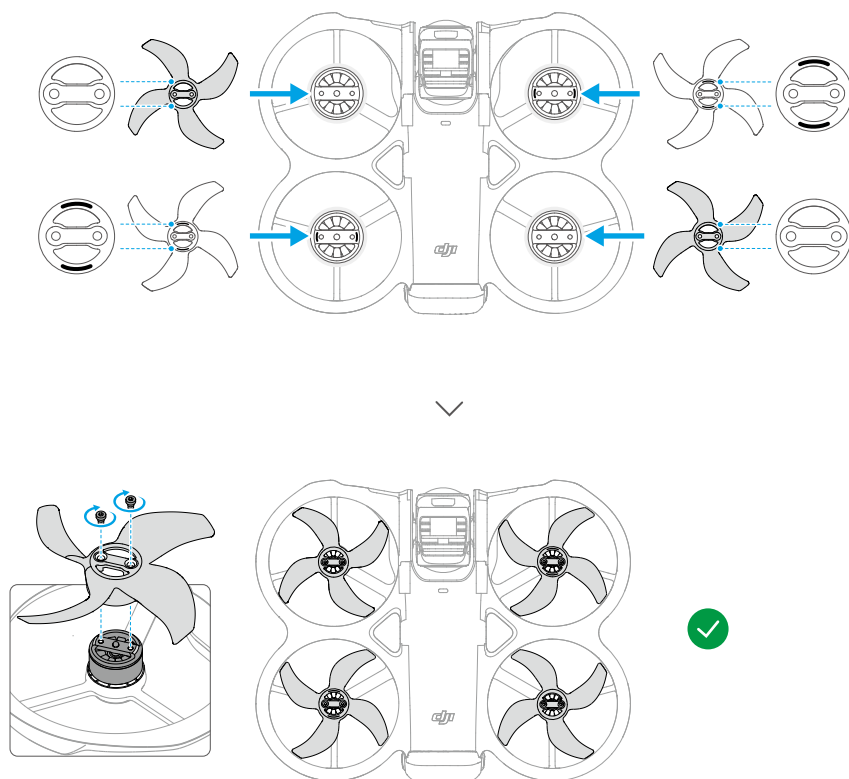
Quando é detetado um obstáculo na direção da vista atual, a vista da assistência visual mostra um aviso de colisão. A cor do aviso é determinada pela distância entre o obstáculo e a aeronave. As cores amarelo e vermelho indicam a distância relativa de longe para perto.

- 💡 • O FOV da assistência visual em todas as direções é limitado. É normal não ver obstáculos no campo de visão durante um aviso de colisão.
- O aviso de colisão não é controlado pelo interruptor **Exibir mapa de radar** e permanece visível mesmo quando o mapa do radar está desligado.
- Aparece um aviso de colisão apenas quando a vista da assistência visual é apresentada na janela pequena.

4.7 Hélices

Fixar/Retirar as hélices

Fixe as hélices com marcas nos motores com marcas e as hélices sem marcas nos motores sem marcas. Use os parafusos fornecidos na embalagem das hélices para fixar as hélices. Certifique-se de que aperta os parafusos.



Aviso

- ⚠ • Certifique-se de que usa apenas a chave de fendas contida na embalagem da aeronave para montar as hélices. Usar outras chaves de fendas pode danificar os parafusos.
- Certifique-se de que mantém os parafusos na vertical enquanto os aperta. Os parafusos não devem estar inclinados em relação à superfície de instalação. Depois de concluída a instalação, verifique se os parafusos estão nivelados e rode as hélices para verificar se existe alguma resistência anormal.
- Verifique para garantir que os parafusos nas hélices estão apertados a cada 30 horas de tempo de voo (aprox. 60 voos).
- A chave de fendas só é utilizada para montar as hélices. NÃO utilize uma chave de fendas para desmontar a aeronave.

- Se uma hélice estiver partida, remova a hélice e os parafusos do motor correspondente e descarte-os.
- As lâminas das hélices são afiadas. Manuseie com cuidado para evitar ferimentos ou a deformação da hélice.
- Certifique-se de que as hélices estão instaladas em segurança antes de cada voo.
- Utilize apenas hélices DJI oficiais. NÃO misture tipos de hélices.
- As hélices são componentes consumíveis. Adquira hélices adicionais, se necessário.
- Certifique-se de que todas as hélices estão em bom estado antes de cada voo. NÃO utilize hélices envelhecidas, lascadas ou partidas. Se existirem corpos estranhos, limpe as hélices com um pano macio e seco.
- Para evitar lesões, mantenha-se afastado das hélices em rotação ou dos motores.
- Para evitar danificar as hélices, coloque a aeronave corretamente durante o transporte ou o armazenamento. NÃO aperte nem dobre as hélices. Se as hélices estiverem danificadas, o desempenho do voo pode ser afetado.
- Certifique-se de que os motores estão montados de forma segura e a rodar suavemente. Se o motor sofrer uma sobrecarga ou parar durante o voo, aterre imediatamente.
- NÃO tente modificar a estrutura dos motores.
- NÃO toque nem deixe que as mãos ou partes do corpo entrem em contacto com os motores após o voo, pois estes podem estar quentes.
- NÃO obstrua os orifícios de ventilação dos motores ou do corpo da aeronave.
- Certifique-se de que os ESC emitem um som normal quando estão ligados.

4.8 Bateria de voo inteligente

Atenção



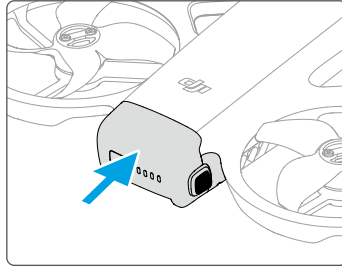
- Leia e siga rigorosamente as instruções deste manual, das *Diretrizes de Segurança* e dos adesivos da bateria antes de a utilizar. O utilizador assume total responsabilidade por todas as operações e utilização.

1. NÃO carregue uma bateria de voo inteligente imediatamente após o voo, uma vez que a temperatura pode estar demasiado alta. Aguarde até que a bateria arrefeça até à temperatura de carregamento permitida antes de a carregar novamente.

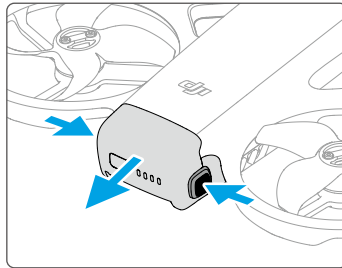
2. Para evitar danos, a bateria carrega apenas quando a temperatura da bateria está entre 5 °C e 40 °C (41 °F e 104 °F). A temperatura ideal de carregamento é de 22 °C a 28 °C (71,6 °F a 82,4 °F). O carregamento no intervalo de temperatura ideal pode prolongar a duração da bateria. O carregamento é interrompido automaticamente se a temperatura das células da bateria exceder 55 °C (131 °F) durante o carregamento.
3. Aviso de temperatura baixa:
 - As baterias não podem ser utilizadas a temperaturas extremamente baixas, abaixo de -10 °C (14 °F).
 - A capacidade da bateria é significativamente reduzida ao voar a baixas temperaturas de -10 °C a 5 °C (14 °F a 41 °F). Certifique-se de que carrega completamente a bateria antes da descolagem. Faça a aeronave pairar no lugar durante algum tempo para aquecer a bateria após a descolagem.
 - Recomenda-se que aqueça a bateria a pelo menos 10 °C (50 °F) antes da descolagem quando voar em ambientes de baixas temperaturas. A temperatura ideal para aquecer a bateria é acima de 20 °C (68 °F).
 - A capacidade reduzida da bateria em ambientes de baixa temperatura reduz o desempenho de resistência à velocidade do vento da aeronave. Voe com cuidado.
 - Tenha especial cuidado ao voar a uma elevação elevada com uma temperatura baixa.
4. Uma bateria totalmente carregada descarrega-se automaticamente quando fica inativa durante um período de tempo. Tenha em atenção que é normal que a bateria emita calor durante o processo de descarga.
5. Carregue totalmente a bateria, pelo menos uma vez a cada três meses, para manter a longevidade da bateria. Se a bateria não for utilizada por um longo período, o desempenho da bateria pode ser afetado ou pode mesmo causar danos permanentes na bateria. Se uma bateria não tiver sido carregada ou descarregada durante três meses ou mais, a bateria deixará de estar coberta pela garantia.
6. Por questões de segurança, mantenha as baterias num nível de energia baixo quando forem transportadas. Antes do transporte, recomenda-se descarregar as baterias até 30% ou menos.

Instalar/Remover a bateria

Instalação



Remoção

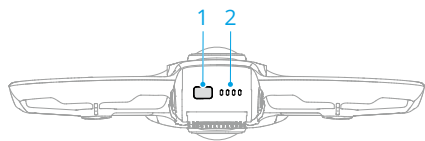


- NÃO insira nem remova a bateria enquanto a aeronave estiver ligada.
- Certifique-se de que a bateria está bem instalada com um som de clique. NÃO inicie a aeronave quando a bateria não estiver instalada com segurança, pois isso pode causar mau contacto entre a bateria e a aeronave, além de apresentar perigos.

Utilizar a bateria

Verificar o nível da bateria

Prima o botão de alimentação uma vez para verificar o nível da bateria atual.



- 1. Botão de alimentação
- 2. LED de nível da bateria

Os LED de nível da bateria exibem o nível de carga da bateria durante o carregamento e o descarregamento. Os estados dos LED são definidos abaixo:

- O LED está ligado
- O LED está a piscar
- O LED está desligado

Padrão de intermitência	Nível da bateria
	88-100%
	76-87%
	63-75%
	51-62%
	38-50%
	26-37%
	13-25%
	0-12%

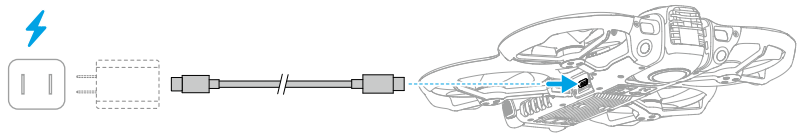
Ligar/desligar

Prima uma vez e, em seguida, prima continuamente o botão para ligar ou desligar a aeronave. Os LED de nível da bateria exibem o nível da bateria quando a aeronave estiver ligada. Os LED de nível da bateria desligam quando a aeronave é desligada.

Carregar a bateria

Carregue totalmente a bateria antes de cada utilização. É recomendada a utilização dos dispositivos de carregamento fornecidos pela DJI ou outros carregadores que suportam o protocolo de carregamento rápido USB PD.

Utilizar um carregador



- ⚠ • Não é possível carregar a bateria se a aeronave estiver ligada.

A tabela abaixo mostra o nível da bateria durante o carregamento.

Padrão de intermitência	Nível da bateria
	0-50%
	51-75%
	76-99%
	100%

- 💡 • A frequência com que os LED de nível da bateria piscam é diferente de acordo com o carregador USB utilizado. Se a velocidade de carregamento for rápida, os LED de nível da bateria piscarão rapidamente.
- Quatro LED a piscar em simultâneo indicam que a bateria está danificada.

Utilizar o terminal de carregamento



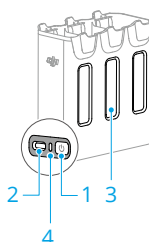
É recomendável que clique na ligação abaixo ou leia o código QR para ver os tutoriais de vídeo.



<https://www.dji.com/avata-360/video>

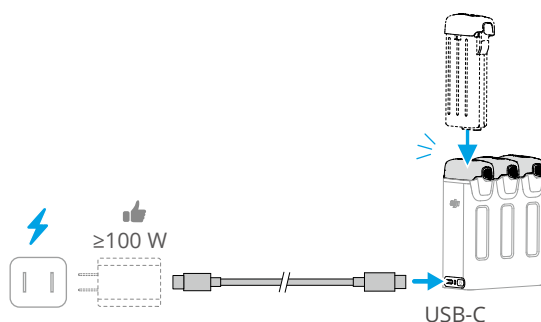
- ⚠ • A temperatura ambiente afeta a velocidade de carregamento. O carregamento será mais rápido em ambientes bem-ventilados a 25 °C (77 °F).

- O terminal de carregamento é compatível apenas com um modelo específico da Bateria de voo inteligente. NÃO utilize o terminal de carregamento com outros modelos de bateria.
- Coloque o terminal de carregamento numa superfície plana e estável quando estiver em uso. Certifique-se de que o dispositivo está devidamente isolado para evitar riscos de incêndio.
- NÃO toque nos terminais de metal das portas da bateria.
- Se existir qualquer acumulação visível de sujidade, limpe os terminais de metal com um pano limpo e seco.



1. Botão de função
2. Conector USB-C
3. Entrada da bateria
4. LED de estado

Como carregar



Insira as baterias nas portas da bateria do terminal de carregamento até ouvir um clique. Ligue o terminal de carregamento a uma tomada elétrica usando um carregador USB.

O método de carregamento varia consoante a potência do carregador. Consulte a tabela abaixo para obter mais informações detalhadas.

A bateria pode ser armazenada no centro de carregamento após o carregamento.

Potência do carregador < 65 W	Carrega em sequência a partir de um nível da bateria mais alto para o mais baixo.
Potência do carregador >65 W	Carrega três baterias em simultâneo: primeiro carrega as duas baterias com um nível mais baixo até ao mesmo nível da bateria com um nível mais alto e, depois disso, carrega as baterias em simultâneo.

Energia acumulada

1. Insira mais do que uma bateria no terminal de carregamento e prima sem soltar o botão de função até que o LED de estado fique verde. O LED de estado do terminal de carregamento pisca a verde e a carga é transferida da bateria com o nível de energia mais baixo para a bateria com o nível de energia mais elevado.
2. Para parar de acumular energia, prima sem soltar o botão de função até que o LED de estado fique amarelo. Depois de parar a acumulação de energia, prima o botão de função para verificar o nível de energia das baterias.



- A acumulação de energia para automaticamente nas seguintes situações:
 - ♦ A bateria recetora está totalmente carregada ou a energia da bateria de saída é inferior a 8%.
 - ♦ Um carregador ou dispositivo externo está ligado ao carregador de múltiplas entradas durante a acumulação de energia.
 - ♦ A acumulação de energia é interrompida durante mais de 15 minutos devido a uma temperatura anormal da bateria.
- Após a acumulação de energia, carregue a bateria com o nível de energia mais baixo assim que possível para evitar a descarga.

Descrições do LED de estado

Padrão de intermitência	Descrição
Amarelo estático	O terminal de carregamento está inativo
Verde intermitente	Carregar a bateria ou acumular energia
Verde estático	Todas as baterias totalmente carregadas ou a fornecer energia a dispositivos externos
Amarelo intermitente	A temperatura das baterias é demasiado baixa ou demasiado elevada (não são necessárias outras operações)
Luz vermelha continuamente acesa	Erro da fonte de alimentação ou da bateria (retire e volte a colocar as baterias ou desligue e volte a ligar o carregador)

Mecanismos de proteção da bateria

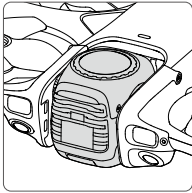
Os LED de nível da bateria podem exibir notificações de proteção da bateria acionadas por condições de carregamento anormais.

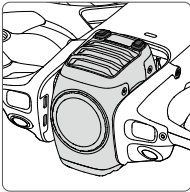
LED	Padrão de intermitência	Estado
	O LED2 pisca duas vezes por segundo	Sobrecorrente detetada
	O LED2 pisca três vezes por segundo	Curto-circuito detetado
	O LED3 pisca duas vezes por segundo	Sobrecarga detetada
	O LED3 pisca três vezes por segundo	Carregador com sobretensão detetado
	O LED4 pisca duas vezes por segundo	A temperatura de carregamento está muito baixa
	O LED4 pisca três vezes por segundo	A temperatura de carregamento está muito alta

Se qualquer um dos mecanismos de proteção da bateria forem ativados, para retomar o carregamento, será necessário desconectar a bateria do carregador e reconectá-la. Se a temperatura de carregamento estiver anormal, espere até que volte ao normal. A bateria retomará o carregamento automaticamente sem a necessidade de desconectar e reconectar o carregador.

4.9 Suspensão cardã e câmara

Após a descolagem da aeronave, o estado da suspensão cardã varia de acordo com o modo de lente.

Modo de lente	Estado da suspensão cardã	Descrição
		A suspensão cardã permanece estacionária e apenas a vista da câmara pode ser ajustada.

Modo de lente	Estado da suspensão cardã	Descrição
 Lente única		A inclinação da suspensão cardã pode ser ajustada.



- Quando a aeronave descolar pela primeira vez, a suspensão cardã rodará automaticamente para alternar a câmara para o modo 360°. Para as descolagens subsequentes, a suspensão cardã irá rodar para o modo de lente usado no voo anterior ou definido antes da descolagem.
- Quando a aeronave pousar, a suspensão cardã irá rodar automaticamente de volta para a posição bloqueada, com as almofadas de apoio voltadas para baixo.

Aviso da suspensão cardã



- Certifique-se que não existem autocolantes ou objetos na suspensão cardã antes de descolar. Descole a aeronave a partir de um terreno plano e aberto para proteger a suspensão cardã. Recomenda-se usar com a plataforma de aterragem dobrável incluída. Depois de a aeronave ser ligada, NÃO toque nem bata na suspensão cardã.
- Remova o protetor da suspensão cardã antes de ligar a aeronave. Fixe o protetor da suspensão cardã quando a aeronave não estiver em uso. Ao fixar o protetor da suspensão cardã, certifique-se de que a suspensão cardã está na posição bloqueada.
- Os elementos de precisão na suspensão cardã podem ficar danificados numa colisão ou impacto, podendo assim provocar o mau funcionamento da suspensão cardã. Certifique-se de que protege a suspensão cardã contra danos.
- Evite que entre pó ou areia na suspensão cardã, especialmente nos motores da suspensão cardã.
- NÃO adicione qualquer carga útil extra além de um acessório oficial à suspensão cardã, pois tal pode provocar o mau funcionamento da suspensão cardã ou danificar o motor permanentemente.

- Voar em condições de nevoeiro pesado ou nuvens pode molhar a suspensão cardã, levando a uma falha temporária. A suspensão cardã irá recuperar a funcionalidade completa assim que estiver seca.
 - NÃO use a aeronave em condições de chuva ou neve. Se encontrar chuva ou neve durante o voo, pouse a aeronave de imediato e limpe prontamente a superfície e o motor da suspensão cardã.
 - Se houver ventos fortes, a suspensão cardã poderá vibrar durante a gravação.
 - Ao posicionar a aeronave, certifique-se de que a suspensão cardã está bloqueada e que as almofadas de apoio estão voltadas para baixo. Se a suspensão cardã não estiver bloqueada, rode-a manualmente para a posição bloqueada ou ligue a aeronave quando estiver numa posição plana e a suspensão cardã estiver desobstruída. A suspensão cardã regressará automaticamente à posição bloqueada.
 - Após ligar, se a aeronave não estiver numa posição plana durante um longo período ou se for agitada significativamente, a suspensão cardã pode deixar de funcionar e começar a reiniciar. Neste caso, coloque a aeronave numa posição plana e aguarde a sua recuperação.
 - No modo de lente única, se o ângulo de inclinação da suspensão cardã for grande, a suspensão cardã pode entrar em proteção de limite e ajustar automaticamente o seu ângulo quando a aeronave acelera, desacelera ou trava.
 - Se ocorrer uma paragem inesperada do motor em pleno voo, a suspensão cardã irá rodar automaticamente de volta para a posição bloqueada.
-

Ângulo da suspensão cardã

No modo de lente única:

- Controlador remoto: Use o botão da suspensão cardã no controlador remoto ou DJI Fly para controlar a inclinação da suspensão cardã. Na vista da câmara de DJI Fly, prima sem soltar o ecrã até aparecer a barra de ajuste da suspensão cardã. Arraste a barra para controlar o ângulo da suspensão cardã.
- Controlador de movimento: Durante o voo, ou sempre que não estiver a premir o acelerador e a aeronave estiver a pairar, incline o controlador de movimento para cima e para baixo para controlar a inclinação da suspensão cardã.



No modo 360°, a suspensão cardã permanece estacionária e os métodos acima são usados apenas para ajustar a vista da câmara.

Modos de suspensão cardã

Estão disponíveis dois modos de suspensão cardã para atender a diferentes necessidades de captação de imagens.

Modo de Seguimento: A ângulo da suspensão cardã permanece estável relativamente ao plano horizontal. Este modo é adequado para capturar imagens estáveis.

Modo FPV: A suspensão cardã roda em sincronização com a aeronave em rotação para proporcionar uma experiência de voo na primeira pessoa.

 O modo de suspensão cardã só pode ser selecionado no modo 360°.

- Controlador remoto: Aceda à vista da câmara em DJI Fly, toque em *** > **Controlo** e selecione o modo de suspensão cardã.
- Óculos: Aceda a **Definições** > **Controlo** e selecione o modo de suspensão cardã.

Aviso da câmara

-
-  • NÃO exponha a lente da câmara a um ambiente com feixes laser, como uma projeção de laser, nem aponte a câmara para fontes de luz intensa durante um longo período de tempo, como a luz do sol num dia de céu limpo, para evitar danos no sensor.
- Certifique-se de que a temperatura e a humidade são adequadas para a câmara durante o uso e o armazenamento.
 - Use uma solução de limpeza de lentes para limpar e evitar danos à lente ou baixa qualidade de imagem.
 - NÃO bloqueie quaisquer orifícios de ventilação na câmara, uma vez que o calor gerado pode danificar o dispositivo ou causar ferimentos.
 - A aeronave utiliza o modo SmartPhoto por defeito em disparo único a 120 MP de resolução, que integra funcionalidades como reconhecimento de cenários ou HDR para obter resultados ótimos. O SmartPhoto precisa de capturar várias fotos continuamente para a síntese de imagem. Quando a aeronave ou a suspensão cardã estão em movimento, o SmartPhoto não será suportado e a qualidade da imagem poderá variar.
 - As fotos tiradas no Modo de Disparo único não possuem efeito HDR nas seguintes situações:
 - Quando a aeronave ou a suspensão cardã estão em movimento, ou se a aeronave não conseguir pairar de forma estável devido a altas velocidades de vento.

- A câmara está no Modo Automático e a definição de EV é ajustada manualmente;
 - A câmara está no modo Pro/Manual .
 - É normal que partes da aeronave apareçam na visualização em direto. Estas não aparecerão na filmagem final.
-

4.10 Armazenamento e exportação de conteúdos

Armazenamento

A aeronave suporta a utilização de um cartão microSD para armazenar as suas fotos e vídeos. Consulte as especificações para obter mais informações sobre cartões microSD recomendados.

Fotos e vídeos também podem ser guardados no armazenamento interno da aeronave quando não estiver disponível nenhum cartão microSD.

-
-  É necessário um cartão microSD com classificação UHS-I de nível de velocidade 3 ou superior para garantir o desempenho de gravação. Consulte as especificações para obter mais informações sobre cartões microSD recomendados.
-

Exportar

- Utilize o QuickTransfer para exportar as imagens para um dispositivo móvel.
 - Ligue a aeronave a um computador utilizando um cabo de dados, exporte as fotos e os vídeos no armazenamento interno da aeronave ou no cartão microSD montado na aeronave. A aeronave não tem de estar ligada durante o processo de exportação.
 - Remova o cartão microSD da aeronave e insira-o num leitor de cartões, e exporte as fotos e os vídeos no cartão microSD através do leitor de cartões.
-

-  • Certifique-se de que a ranhura do cartão SD e o cartão microSD estão limpos e sem objetos estranhos durante a utilização.
- NÃO remova o cartão microSD da aeronave ao tirar fotos ou gravar vídeos. Caso contrário, o cartão microSD pode ser danificado.
 - Verifique as definições da câmara antes de usá-las para garantir que sejam configuradas conforme desejado.
 - Antes de capturar fotografias ou gravar vídeos importantes, capture algumas imagens para testar se a câmara está a funcionar corretamente.

- Certifique-se de que desliga a aeronave corretamente. Caso contrário, os parâmetros da câmara não serão guardados e quaisquer imagens ou vídeos gravados poderão ser afetados. A DJI não é responsável por nenhuma perda causada por uma imagem ou vídeo gravado de uma forma que não seja lida por máquina.

Edição de Vídeos Panorâmicos

Os vídeos panorâmicos captados com a câmara devem ser editados antes de serem partilhados como vídeos normais. Use o DJI Fly no seu telefone para edição rápida ou software profissional no seu computador para edição avançada.

Veja os tutoriais para obter mais informações.



<https://www.dji.com/avata-360/video>

4.11 QuickTransfer

Siga os passos abaixo para transferir rapidamente fotos e vídeos da aeronave para o seu dispositivo móvel.

1. Ligue a aeronave e aguarde até estarem concluídos os testes de autodiagnóstico da aeronave.
2. Ligue o Bluetooth e Wi-Fi no dispositivo móvel e assegure-se de que a função de posicionamento também está ativada.
3. Entre no modo QuickTransfer utilizando um dos métodos abaixo.
 - Inicie a DJI Fly no dispositivo móvel e toque no cartão QuickTransfer no ecrã inicial.
 - Inicie a DJI Fly no dispositivo móvel, aceda ao Álbum e toque em  no canto superior direito.
4. Assim que a ligação for concluída com sucesso, pode aceder aos ficheiros na aeronave e transferi-los a alta velocidade. Tenha em consideração que ao ligar um dispositivo móvel à aeronave pela primeira vez, terá de premir e manter premido o botão de alimentação para confirmar.

Permitir QuickTransfer em Repouso

Se a funcionalidade Permitir QuickTransfer em Repouso estiver ativada, o QuickTransfer pode ser utilizado com a aeronave desligada.

1. A funcionalidade Permitir QuickTransfer em Repouso está ativada por defeito.

 Se a aeronave estiver ligada a um controlador remoto, aceda à vista da câmara em DJI Fly, toque em *** > Câmarapara ativar ou desativar "Permitir QuickTransfer em Repouso".

2. Ao utilizar Permitir QuickTransfer em Repouso, apenas poderá ligar-se a uma aeronave que exiba o ícone de modo de suspensão. A aeronave entrará no modo de suspensão após ser desligada. O método de utilização do QuickTransfer mantém-se igual ao do estado ligado. Se o dispositivo móvel e a aeronave não estiverem ligados por Wi-Fi ou se sair da aplicação (e não existirem tarefas de transferência em curso) durante mais de um minuto, o QuickTransfer terminará automaticamente e a aeronave regressará ao modo de suspensão.

O modo de suspensão desliga-se automaticamente nas seguintes circunstâncias:

- A aeronave está inativa há 12 horas.
- A bateria é substituída.
- É ligado um cabo USB-C à aeronave.

Para restaurar o modo de suspensão, certifique-se de que não há nenhuma ligação USB-C com a aeronave e, em seguida, prima o botão de alimentação uma vez e aguarde cerca de 15 segundos.

Durante o processo de restauração do modo de suspensão ou ao usar o Permitir QuickTransfer em Repouso para a transmissão, os LED de nível de bateria 1 e 2 e os LED 3 e 4 piscarão alternadamente.



-  • A velocidade máxima de transferência só pode ser atingida nos países e regiões onde a frequência de 5,8 GHz é permitida por lei e pelos regulamentos, ao utilizar dispositivos que suportem a banda de frequência de 5,8 GHz e a ligação Wi-Fi, num ambiente sem interferências ou obstruções. Se a frequência de 5,8 GHz não for permitida pelos regulamentos locais (como no Japão), se o seu dispositivo móvel não for compatível com a banda de frequência de 5,8 GHz ou se o ambiente tiver muitas interferências, o QuickTransfer usará a banda de frequência de 2,4 GHz e a sua taxa máxima de transferência será reduzida para 13 MB/s.

- Ao usar o QuickTransfer, não é necessário introduzir a palavra-passe na página de definições do dispositivo móvel para se ligar. Inicie a DJI Fly e aparecerá um aviso para ligar a aeronave.
 - Utilize o QuickTransfer num ambiente desobstruído e sem interferência e mantenha-se distante de fontes de interferência tais como routers sem fios, colunas ou auscultadores Bluetooth.
-

Controlador remoto

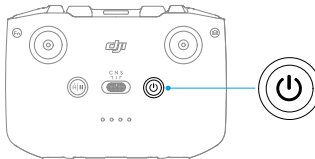
5 Controlador remoto

5.1 Operação do controlador remoto

Ligar/desligar

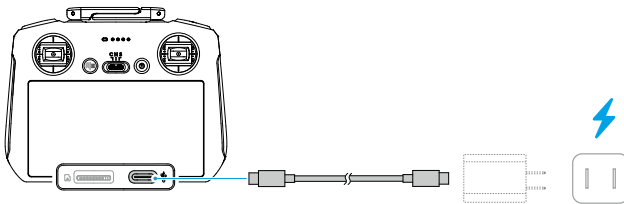
Prima o botão de alimentação uma vez para verificar o nível da bateria atual.

Prima e, em seguida, prima de forma contínua para ligar ou desligar o controlador remoto.



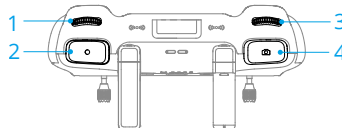
Carregar a bateria

Ligue o carregador à porta USB-C no telecomando.



- ⚠ • Carregue totalmente o telecomando antes de cada voo. O telecomando emite um alerta quando o nível da bateria estiver baixo.
- Carregue totalmente a bateria, pelo menos uma vez a cada três meses, para manter a longevidade da bateria.

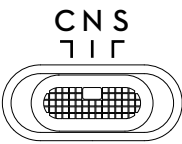
Controlo da suspensão cardã e da câmara



- 1. **Botão da suspensão cardã:** Controle a inclinação da suspensão cardã/vista.
- 2. **Botão de gravação:** Prima uma vez para iniciar ou parar a gravação.
- 3. **Botão de controlo da câmara:** Utilize para ajustar o zoom por defeito. A função do botão pode ser definida para ajustar a distância focal, EV, velocidade do obturador e ISO.
- 4. **Botão do obturador:** Prima totalmente para tirar uma foto.

Interruptor do modo de voo

Altere o interruptor para seleccionar o modo de voo desejado.

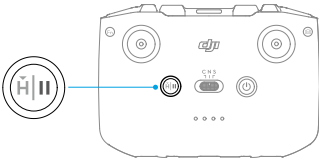


Posição	Modo de voo
C	Modo Cinema
N	Modo Normal
S	Modo Desportivo

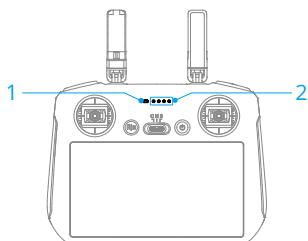
Botão de pausa de voo/RTH

Prima uma vez para fazer a aeronave travar e pairar no lugar.

Prima e mantenha premido o botão até que o telecomando emita um sinal sonoro para iniciar o RTH. A aeronave voltará para o último Ponto inicial gravado. Prima o botão novamente para cancelar o RTH e recuperar o controlo da aeronave.



5.2 LED do controlo remoto



1. LED de estado
2. LED de nível da bateria

LED de estado

Padrão de intermitência	Descrições
— Luz vermelha continuamente acesa	Desligado da aeronave.
..... Vermelho a piscar	O nível da bateria da aeronave está baixo.
..... Verde estático	Ligado à aeronave.
..... Azul a piscar	O controlo remoto está a ser ligado a uma aeronave.
— Amarelo estático	Falha na atualização do firmware.
— Azul fixo	Firmware atualizado com sucesso.
..... Amarelo a piscar	O nível da bateria do controlo remoto está baixo.
..... Ciano a piscar	Manípulos de controlo não centralizados.

LED de nível da bateria

Padrão de intermitência	Nível da bateria
	76-100%
	51-75%
	26-50%
	0-25%

5.3 Alerta do controlo remoto

O controlo remoto emite um sinal sonoro para indicar um erro ou alerta. Preste atenção quando aparecerem alertas no ecrã tátil ou na DJI Fly.

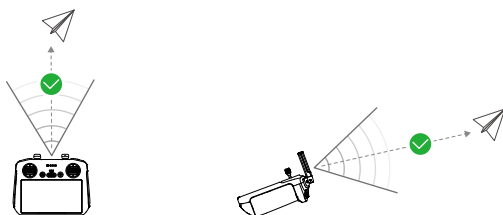
Deslize de cima para baixo no ecrã e selecione “Silenciar” para desativar todos os alertas, ou deslize a barra de volume até 0 para desativar alguns alertas.

O controlo remoto emite um alerta durante o RTH, que não pode ser cancelado. O telecomando emite um alerta quando o nível da bateria do telecomando é baixo. Um alerta de nível da bateria fraco pode ser cancelado ao premir o botão de alimentação. Quando o nível da bateria está criticamente baixo, o alerta não pode ser cancelado.

Se o controlo remoto estiver ligado e não tiver sido utilizado durante um período de tempo, mas não estiver ligado à aeronave, será emitido um alerta. Desliga-se automaticamente depois de o alerta parar. Mova os manípulos de controlo ou prima qualquer botão para cancelar o alerta.

5.4 Zona de transmissão ideal

O sinal entre a aeronave e o controlador remoto é mais fiável quando as antenas estão posicionadas em relação à aeronave conforme ilustrado abaixo. Se o sinal for fraco, ajuste a orientação do controlo remoto ou faça a aeronave voar mais perto do controlo remoto.



- NÃO utilize outros dispositivos com ligação sem fios que funcionem na mesma frequência que o controlo remoto. Caso contrário, o controlo remoto sofrerá interferências.
- Será apresentado um aviso na DJI Fly se o sinal de transmissão for fraco durante o voo. Ajuste a orientação do telecomando de acordo com o visor do indicador de atitude para garantir que a aeronave está no alcance de transmissão ideal.

5.5 Ligar o controlo remoto

O controlo remoto já vem ligado à aeronave ao ser adquirido em conjunto. Caso contrário, siga os passos abaixo para ligar o controlo remoto à aeronave após a ativação.

1. Ligue a aeronave e o controlo remoto.
2. Inicie a DJI Fly.
3. Na vista da câmara, toque em *** > **Controlo** > **Reconectar-se à aeronave**. Durante a ligação, o LED de estado do controlo remoto piscará em azul e o controlo remoto emitirá um sinal sonoro.
4. Prima e mantenha premido o botão de alimentação da aeronave durante mais de quatro segundos. A aeronave emite um sinal sonoro e os LED de nível da bateria piscam em sequência para indicar que está pronta para ser ligada. O controlo remoto emitirá dois sinais sonoros e o seu LED de estado fica verde sólido para indicar que a ligação foi bem sucedida.



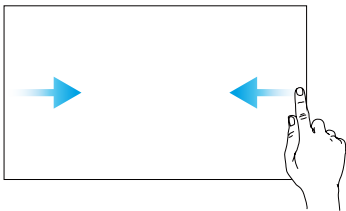
- Certifique-se de que o controlo remoto está a uma distância de até 0,5 m da aeronave durante a ligação.
- O próprio controlo remoto interrompe automaticamente a ligação à aeronave se um novo controlo remoto for ligado à mesma aeronave.

5.6 Utilizar o ecrã tátil

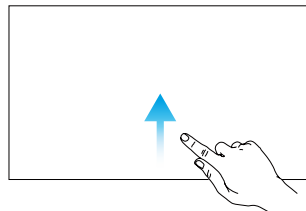


- Note que o ecrã tátil não é à prova de água. Opere com cuidado.

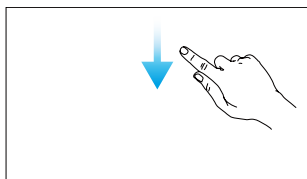
Gestos do ecrã



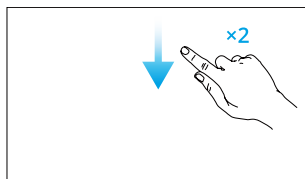
Voltar: Deslize da esquerda ou da direita para o centro do ecrã para voltar ao ecrã anterior.



Regressar a DJI Fly: Deslize para cima a partir da parte inferior do ecrã para voltar a DJI Fly.



Abrir a barra de estado: Deslize para baixo a partir da parte superior do ecrã para abrir a barra de estado quando estiver na DJI Fly. A barra de estado exibe a hora, o sinal Wi-Fi, o nível da bateria do controlo remoto, etc.



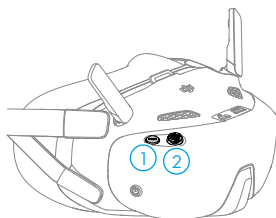
Abrir as Definições rápidas: Deslize para baixo duas vezes a partir da parte superior do ecrã para abrir as Definições rápidas quando estiver na DJI Fly.

Óculos e controlador de movimento

6 Óculos e controlador de movimento

6.1 Operação dos óculos

Botões dos óculos



1. Botão Voltar

Prima para voltar ao menu anterior ou para sair da vista atual.

2. Botão 5D

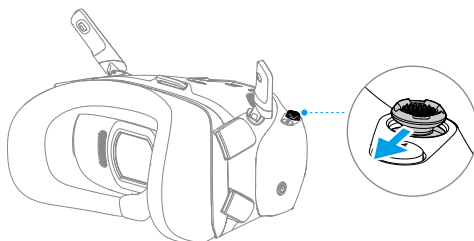
Prima ou empurre para abrir os diferentes menus a partir da vista FPV dos óculos. Depois de abrir o menu, pressione para navegar pelo menu ou ajustar o valor do parâmetro. Pressione para confirmar a seleção.

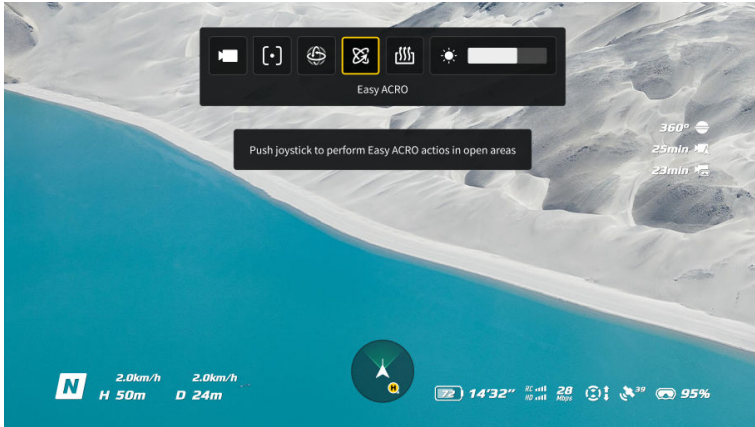
Durante a reprodução do vídeo, prima o botão para controlar.

Abrir o menu

Menu de atalhos

Empurre o botão 5D para trás, a partir da vista FPV, para abrir o menu de atalhos.

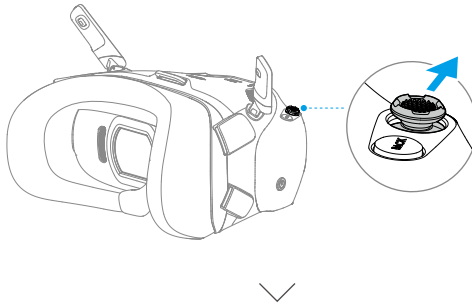


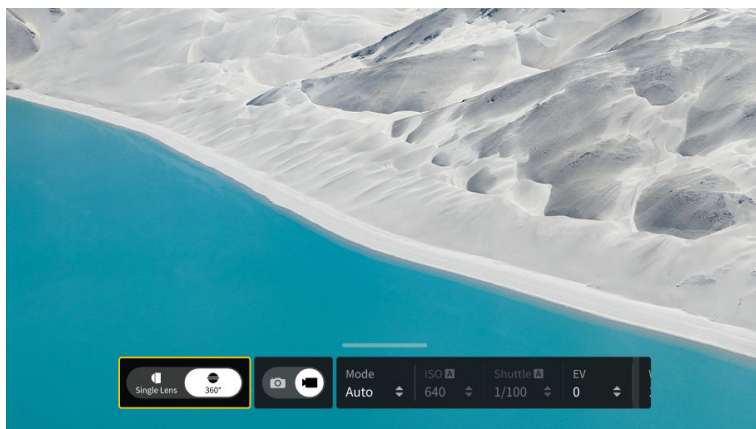


Definições da câmara

Empurre o botão 5D para a frente, a partir da vista FPV, para abrir o painel de definições da câmara e altere os parâmetros relacionados com a câmara.

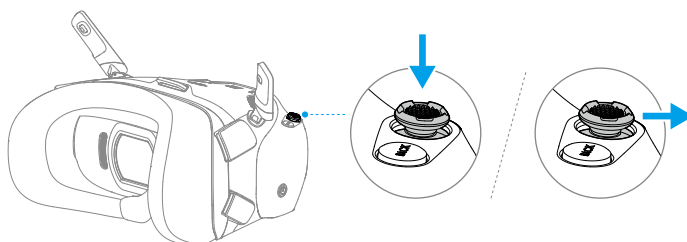
No painel de parâmetros, empurre para a direita para ver e definir mais parâmetros.





Menu dos óculos

Prima o botão 5D ou empurre para a direita, a partir da vista FPV, para abrir o menu.



- Entre em **Definições > Segurança**. A Visualização da câmara antes da perda ajuda a encontrar a localização do drone utilizando o vídeo capturado do drone durante um período anterior à perda do sinal. Se o drone ainda tiver sinal e bateria, ligue o sinal sonoro ESC para localizar o drone usando um sinal sonoro emitido pelo mesmo.
- Entre em **Definições > Controlo** para ver o tutorial sobre os óculos.

Cursor AR



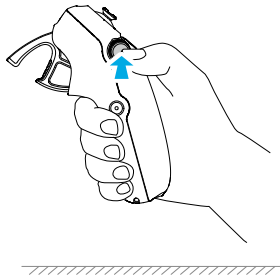
- O Cursor AR não funciona corretamente quando é utilizado em objetos em movimento, como carros e navios.

Antes da descolagem ou ao utilizar o botão de bloqueio para fazer pairar o drone, os utilizadores podem utilizar o cursor AR (a linha branca com um círculo na extremidade) para interagir com o ecrã dos óculos.



Recentrar o cursor

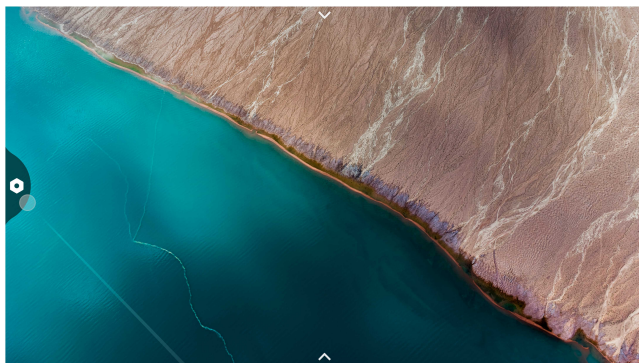
Se o cursor não for apresentado no ecrã dos óculos, segure o controlador de movimento como mostrado abaixo e, em seguida, mantenha premido o seletor no lado esquerdo do controlador de movimento para recentrar o cursor.



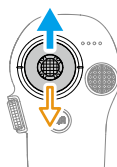
Se o cursor não for encontrado, incline o controlador de movimento para cima ou para baixo até que o cursor apareça no ecrã.

Funcionamento do menu

- Utilizando os movimentos do controlador de movimento, mova o cursor para a seta no lado esquerdo do ecrã. Prima suavemente o acelerador para a primeira posição de paragem, e o cursor torna-se pequeno e o menu é aberto.

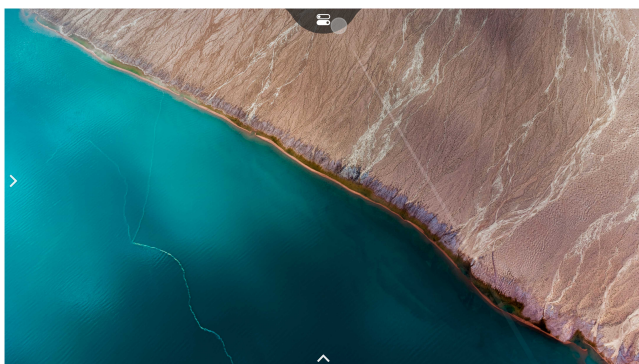


Utilize o joystick no controlador de movimento para se deslocar para cima ou para baixo no menu.

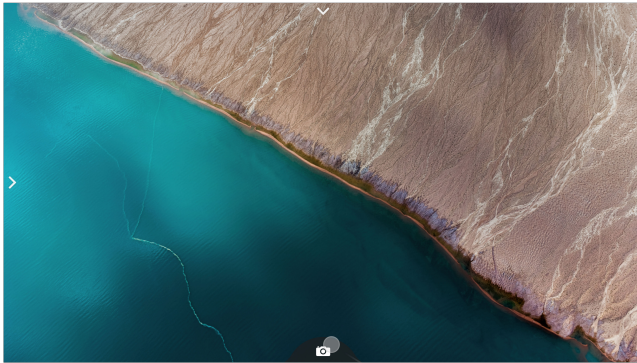


Para sair ou voltar ao menu anterior, empurre o acelerador para a frente ou prima suavemente o acelerador quando o cursor estiver em qualquer ponto vazio do ecrã.

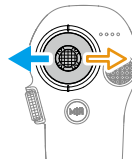
- Mova o cursor para a seta na parte superior do ecrã, prima o acelerador para aceder ao menu de atalhos e configure definições como gravação.



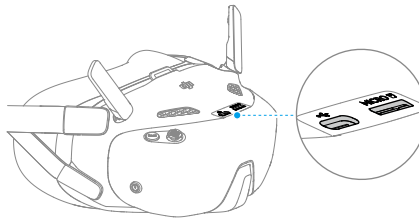
- Mova o cursor para a seta na parte inferior do ecrã, prima o acelerador para aceder às definições da câmara e configurar as definições para os parâmetros da câmara do drone.



Utilize o joystick no controlador de movimento para se deslocar para a esquerda ou direita no menu.



Armazenamento e exportação de conteúdos dos óculos



Armazenamento de conteúdos

Os óculos suportam a instalação de um cartão microSD. Depois de um cartão microSD ser inserido, se a opção Gravar com estiver definida para o drone e para os óculos enquanto o drone estiver a gravar vídeos, os óculos irão gravar simultaneamente a vista do voo em direto apresentada no ecrã e armazená-la no cartão microSD dos óculos.

Exportação de conteúdos

Os conteúdos gravados podem ser exportados através dos seguintes métodos.

- Ligue os óculos. Ligue a porta USB-C dos óculos a um PC e siga as instruções no ecrã para exportar os conteúdos.
- Remova o cartão microSD dos óculos e insira-o num leitor de cartões, e exporte os conteúdos no cartão microSD através do leitor de cartões.

Por predefinição, a gravação do ecrã inclui os elementos OSD. Para gravar o ecrã sem elementos OSD, altere as definições conforme mostrado abaixo:

1. Abra o menu de óculos.
2. Selecione **Definições > Câmara > Definições avançadas da câmara** e desative **Gravação da vista da câmara**.

Partilha de vista em direto

DJI Goggles N3 pode partilhar uma vista em direto do voo através dos seguintes métodos.



- Ligue o drone, os óculos e o dispositivo de controlo remoto. Certifique-se de que todos os dispositivos estão ligados.



- Ative a Partilha da vista em direto antes de descolar, ou quando o drone estiver a travar ou a pairar, a fim de evitar a interferência com as operações do piloto.
 - Para partilhar a vista em direto, os óculos suportam apenas a ligação a um smartphone. Não é possível ligar a mais smartphones durante este período.
 - Quando conectada a um smartphone, a partilha de vista em direto será pausada ao ver imagens ou vídeos do álbum. Saia do álbum para recuperar a partilha.
 - Ao utilizar o modo de transmissão, os óculos de origem e de destino devem selecionar o mesmo modelo de drone.
-

Ligação por cabo com smartphone

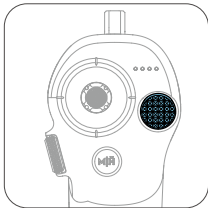
1. Ligue a porta USB-C dos óculos ao smartphone.
2. Inicie a app DJI Fly e toque em **VOAR**, no canto inferior direito do ecrã, para entrar na vista em direto.

Transmitir para outros óculos

1. Aceda ao menu DJI Goggles N3, selecione **Transmissão** e aceda ao submenu **Piloto**.
2. Ligue o modo de transmissão e o número do dispositivo será apresentado.
3. Nos outros óculos, aceda no menu dos óculos, selecione **Transmissão** e aceda ao submenu **Público**.
4. Se algum dos óculos nas proximidades ligar o modo de transmissão, o dispositivo e a sua potência de sinal podem ser visualizados no submenu **Público**. Selecione o número do dispositivo para aceder à vista em direto. Mude para o submenu **Piloto** para sair da vista em direto partilhada.

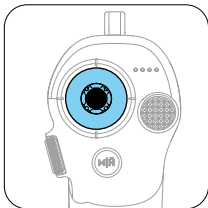
6.2 Operação do controlador de movimento

Caraterísticas do botão



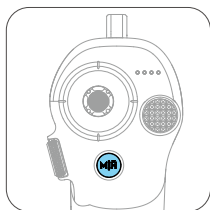
Botão de bloqueio

- Descolagem: prima duas vezes para ligar os motores da aeronave e, em seguida, prima e mantenha premido para fazer a aeronave descolar. A aeronave irá subir até aproximadamente 1,2 m e pairar.
- Aterragem: enquanto a aeronave estiver a pairar, prima e mantenha premido para a fazer aterrar e parar os motores.
- Travagem: prima durante o voo para fazer a aeronave travar e pairar no lugar.



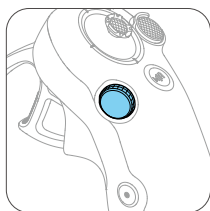
Joystick

- Movimento para cima ou para baixo para fazer com que a aeronave suba ou desça.
- Movimento para a esquerda ou para a direita para fazer com que a aeronave se mova para a esquerda ou para a direita horizontalmente.
- Mova o joystick para executar diferentes ações Easy ACRO quando o Easy ACRO está ativado.



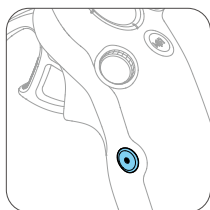
Botão de modo

- Prima para alternar entre os modos Normal e Desportivo.
- Prima sem soltar para iniciar o RTH. Quando a aeronave estiver a realizar o RTH, prima o botão de modo ou o botão de bloqueio uma vez para cancelar o RTH.
- Quando o nível da bateria está baixo e apenas é suficiente para voar até ao Ponto inicial, aparecerá um aviso nos óculos e o RTH será acionado após o aviso. Prima o botão de modo uma vez para cancelar o aviso.



Botão rotativo

- Rode para inclinar a vista durante o RTH e a aterragem (acima de 2 m).
- Rode o botão rotativo para alternar entre as ações Easy ACRO quando o Easy ACRO está ativado.
- Prima e mantenha premido o mostrador rotativo para recentrar o cursor no ecrã quando utilizar o Cursor AR.



Botão do obturador/gravação

- Prima uma vez: Tira uma fotografia ou inicia ou para a gravação.
- Mantenha premido: Troca entre o modo de fotografia e de vídeo.

Alerta do controlador de movimento

O controlador remoto emite sons quando o nível da bateria está entre 6% a 10%. Um alerta de nível de bateria fraca pode ser cancelado premindo o botão de alimentação. Irá soar um alerta de nível de bateria crítico quando o nível de bateria é inferior a 5% e não pode ser cancelado. O controlador emite um alerta durante o RTH, que não pode ser cancelado.

Zona de transmissão ideal

O sinal é mais fiável quando a distância relativa entre o controlador de movimento e os óculos é inferior a 3 m.



- ⚠ • Recomenda-se a utilização do dispositivo num ambiente exterior aberto, para evitar a existência de obstáculos entre o controlador de movimento e os óculos. Caso contrário, a transmissão pode ser afetada.
- Para evitar interferência, NÃO use outros dispositivos sem fios com as mesmas bandas de frequência que o controlador de movimento.

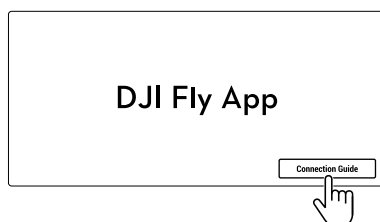
6.3 Ligação

Preparação antes da ligação:

1. Ligue o drone, os óculos e o controlo remoto antes de efetuar as ligações. Certifique-se de que os dispositivos estão a uma distância de 0,5 m entre si durante a ligação. Certifique-se de que os dispositivos estão atualizados com as versões de firmware mais recentes e possuem um nível de bateria suficiente.
2. Abra o menu dos óculos, selecione **Estado** e certifique-se de que o modelo do drone exibido na parte superior do menu está correto. Caso contrário, selecione **Interruptor** no canto superior direito do menu e, em seguida, selecione o drone correto.

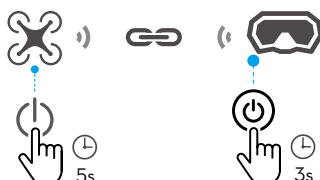
Ligar através da aplicação DJI Fly (recomendado)

Mantenha os óculos ligados ao smartphone após a ativação. Toque em **Guia de conexão** em DJI Fly no smartphone e siga as instruções de ligação no ecrã.



Ligação por botão

1. Ligar o drone e os óculos:



- a. Prima e mantenha premido o botão de alimentação do drone até ouvir um sinal sonoro e os LED do nível da bateria comecem a piscar em sequência.
 - b. Prima e mantenha premido o botão de alimentação dos óculos até que eles comecem a emitir um sinal sonoro contínuo e o botão de alimentação comece a piscar em amarelo.
 - c. Quando a ligação estiver concluída, os LED do nível da bateria do drone ficam fixos e apresentam o nível da bateria, os óculos param de emitir um sinal sonoro e a transmissão de imagens pode ser apresentada normalmente.
2. Ligação dos óculos e do dispositivo de controlo remoto:



- a. Prima e mantenha premido o botão de alimentação dos óculos até que eles comecem a emitir um sinal sonoro contínuo e o botão de alimentação comece a piscar em amarelo.

- b. Prima e mantenha premido o botão de alimentação no dispositivo de controlo remoto até que ele comece a emitir um sinal sonoro contínuo e os LED do nível da bateria comecem a piscar em sequência.
- c. Quando a ligação ficar concluída, os óculos e o dispositivo de controlo remoto param de emitir um sinal sonoro e exibem o nível da bateria.

-
-  • O drone pode ser controlado com apenas um dispositivo de controlo remoto durante o voo. Se o drone tiver sido ligado a vários dispositivos de controlo remoto, desligue os outros dispositivos de controlo remoto antes do voo.
-

6.4 Limpeza e manutenção

Limpe a superfície dos óculos com um pano macio, seco e limpo. Utilize o pano de limpeza da lente para limpar as lentes com movimentos circulares desde o centro até às extremidades.

-
-  • NÃO limpe as lentes integradas dos óculos com toalhetes com álcool.
- Limpe as lentes cuidadosamente. NÃO as risque, pois isso afetará a qualidade da visualização.
 - NÃO utilize álcool ou outro produto de limpeza para limpar o revestimento em espuma e o lado macio do compartimento da bateria.
 - NÃO rasgue nem risque com objetos afiados o revestimento em espuma e o lado macio do compartimento da bateria.
 - Guarde os óculos numa divisão seca à temperatura ambiente para evitar danos nas lentes e noutros componentes óticos devido a altas temperaturas ou ambientes húmidos.
 - Mantenha as lentes ao abrigo da luz solar direta, para evitar danificar o ecrã.
-

Apêndice

7 Apêndice

7.1 Especificações

Visite o seguinte website para obter as especificações.

<https://www.dji.com/avata-360/specs>

7.2 Compatibilidade

Visite o seguinte site para obter informações sobre produtos compatíveis.

<https://www.dji.com/avata-360/faq>

7.3 Atualização do firmware

Utilizar a DJI Fly

Ao utilizar o telecomando, ligue a aeronave e o telecomando e execute a DJI Fly.

Receberá uma notificação, se estiver disponível uma nova atualização do firmware.

Siga as instruções presentes no ecrã para iniciar a atualização. Observe que não pode atualizar o firmware se o telecomando não estiver ligado à aeronave. É necessária uma ligação à internet durante a atualização do firmware.

Quando estiver a utilizar o controlo de movimento imersivo, ligue a aeronave, os óculos e o dispositivo de controlo remoto, e certifique-se de que todos os dispositivos estão ligados. Ligue a porta USB-C dos óculos ao smartphone. Abra a DJI Fly e siga as instruções para atualizar. É necessária uma ligação à internet durante a atualização do firmware.

Utilizar o DJI Assistant 2 (série de aeronaves de consumidor)

1. Ligue o dispositivo. Ligue o dispositivo a um computador com um cabo USB-C.
2. Inicie o DJI Assistant 2 (série de drones de consumidor) e faça login com a sua conta DJI.
3. Selecione o dispositivo e clique em **Atualização do firmware** no lado esquerdo do ecrã.
4. Selecione a versão de firmware.
5. Aguarde a transferência do firmware. A atualização do firmware será iniciada automaticamente. Aguarde que a atualização do firmware seja concluída.



- O firmware da bateria está incluído no firmware da aeronave. Certifique-se de que atualiza todas as baterias.

- Certifique-se de que segue todas as etapas para atualizar o firmware, caso contrário a atualização pode falhar.
- Certifique-se de que o computador está ligado à Internet durante a atualização.
- NÃO desconecte o cabo USB-C durante uma atualização.
- A atualização do firmware demorará aproximadamente 10 minutos. Durante a atualização, é normal que a suspensão cardã fique lenta, os indicadores de estado da aeronave pisquem e a aeronave reinicie. Aguarde pacientemente até a atualização estar concluída.

Visite a seguinte ligação e consulte as *Notas de lançamento* para obter informações sobre a atualização do firmware:

<https://www.dji.com/avata-360/downloads>

7.4 Gravador de voo

Os dados de voo, incluindo telemetria de voo, informações de estado da aeronave e outros parâmetros, são guardados automaticamente no gravador de dados interno da aeronave. Pode aceder aos dados através do DJI Assistant 2 (série de drones de consumidor).

7.5 Lista de verificação pós-voo

- Certifique-se de que realiza uma inspeção visual para que a aeronave, o telecomando, a câmara de suspensão cardã, as baterias inteligentes de voo e as hélices estejam em boas condições. Contacte a assistência DJI se notar algum dano.
- Certifique-se de que a lente da câmara e os sensores do sistema de visão estão limpos.
- Certifique-se de que armazena a aeronave corretamente antes de a transportar.

7.6 Instruções de manutenção

Para evitar ferimentos graves em crianças e animais, observe as seguintes regras:

1. As pequenas peças, tais como cabos e correias, são perigosas em caso de ingestão. Mantenha todas as peças fora do alcance de crianças e animais.
2. Guarde a bateria de voo inteligente e o telecomando num local fresco e seco, afastado da luz solar direta, para garantir que a bateria LiPo integrada NÃO

sobreaquece. Temperatura de armazenamento recomendada: entre 22 °C e 28 °C (71°F a 82 °F) para períodos de armazenamento superiores a três meses. Nunca armazene em ambientes fora da faixa de temperatura de -10 °C a 45 °C (14 °F a 113 °F).

3. NÃO permita que a câmara entre em contacto ou fique imersa em água ou outros líquidos. Se ela se molhar, seque-a com um pano macio e absorvente. Ligar uma aeronave que tenha caído na água pode causar danos permanentes ao componente. NÃO utilize substâncias que contenham álcool, benzeno, solventes ou outras substâncias inflamáveis para limpar ou fazer a manutenção da câmara. NÃO armazene a câmara em locais com poeira ou humidade.
4. Verifique todas as peças da aeronave após qualquer acidente ou impacto grave. Em caso de dúvidas ou problemas, entre em contacto com um revendedor autorizado da DJI.
5. Verifique regularmente os indicadores do nível da bateria para ver o nível atual de carga da bateria e a vida útil geral da bateria. A bateria está classificada para 200 ciclos. Não é recomendado continuar a utilizá-la posteriormente.
6. Certifique-se de que transporta a aeronave com os braços dobrados quando estiver desligada.
7. Certifique-se de que transporta o telecomando com antenas dobradas quando estiver desligado.
8. A bateria entra no modo de repouso durante o armazenamento a longo prazo. Carregue a bateria para sair do modo de repouso.
9. Guarde a aeronave, o telecomando, a bateria e o carregador num ambiente seco.
10. Retire a bateria antes de efetuar a manutenção da aeronave (por exemplo, limpar ou fixar e desprender as hélices). Verifique se a aeronave e as hélices estão limpas e remova a sujidade ou poeira com um pano macio. Não limpe a aeronave com um pano húmido e não utilize produtos de limpeza que contenham álcool. Os líquidos podem penetrar no compartimento da aeronave e causar um curto-circuito, destruindo os componentes eletrónicos.

7.7 Procedimentos de resolução de problemas

1. **Como resolver o problema da deriva da suspensão cardã durante o voo?**
Calibre a IMU e a bússola na DJI Fly. Se o problema persistir, contacte o Suporte DJI.
2. **Sem função**
Verifique se a bateria de voo inteligente e o telecomando estão ativados através do carregamento. Se o problema persistir, contacte a assistência DJI.

3. Problemas de arranque e ligação

Verifique se a bateria tem energia. Se sim, contacte a Assistência DJI se não puder ser iniciada normalmente.

4. Problemas de atualização do SW

Siga as instruções no manual do utilizador para atualizar o firmware. Se a atualização do firmware falhar, reinicie todos os dispositivos e tente novamente. Se o problema persistir, contacte o Suporte DJI.

5. Procedimentos para repor as predefinições de fábrica ou a última configuração de trabalho conhecida

Utilize a aplicação DJI Fly para restaurar as predefinições de fábrica.

6. Problemas de encerramento e desativação

Contacte o Suporte DJI.

7. Como detetar um manuseamento ou armazenamento descuidado em condições inseguras

Contacte o Suporte DJI.

7.8 Riscos e advertências

Quando a aeronave deteta um risco após ser ligada, haverá um aviso na DJI Fly. Preste atenção à lista de situações abaixo.

- Se o local não for adequado para descolagem.
- Se for detetado um obstáculo durante o voo.
- Se o local não for adequado para aterragem.
- Se a bússola e a IMU sofrerem interferências e precisarem de ser calibradas.
- Siga as instruções no ecrã quando solicitado.

7.9 Eliminação



Cumpra os regulamentos locais relacionados com dispositivos eletrónicos ao eliminar a aeronave e o telecomando.

Eliminação da bateria

Elimine as baterias em recipientes de reciclagem específicos apenas após um descarregamento completo. NÃO elimine as baterias em recipientes de lixo normais. Cumpra rigorosamente os regulamentos locais relativos à eliminação e reciclagem de baterias.

Elimine imediatamente uma bateria se não for possível ligá-la após um descarregamento excessivo.

Se o botão de alimentação estiver desativado e a bateria não puder ser totalmente descarregada, contacte uma agência profissional de eliminação/reciclagem de baterias para obter mais assistência.

7.10 Certificação C1

DJI Avata 360 cumpre os requisitos da certificação C1. Existem alguns requisitos e restrições ao utilizar o(a) DJI Avata 360 nos Estados-Membros da UE, nos países membros da EFTA (EFTA, ou seja, Noruega, Islândia, Liechtenstein e Suíça) e na Geórgia.

Modelo	DVN3NT/DVN3XT
Classe UAS	C1
Massa máxima à descolagem (MTOM)	455 g
Nível de potência sonora	81 dB
Velocidade máxima das hélices	27.150 RPM

Declaração MTOM

A MTOM do DJI Avata 360 (Modelo DVN3NT/DVN3XT) é de 455 g para cumprir os requisitos da norma C1.

Deve seguir as instruções abaixo para cumprir os requisitos da MTOM.

- NÃO adicione nenhuma carga útil à aeronave, exceto os itens listados na secção Lista de itens, incluindo acessórios qualificados.
- NÃO utilize peças de substituição não qualificadas, tais como baterias de voo inteligentes ou hélices, etc.
- NÃO remodele a aeronave.

Lista de itens, incluindo acessórios qualificados

Item	Número do modelo	Dimensões	Peso
Hélices	3340S	83,4 × 101,6 mm (diâmetro x passo da rosca)	3,5 g (cada peça)
Bateria de voo inteligente	BWXVN1-2700-14.32	119,2 × 49 × 23 mm	Aprox. 149,5 g
Cartão microSD*	N/A	15 × 11 × 1,0 mm	Aprox. 0,3 g

* Não incluído na embalagem original.

Lista de peças sobresselentes e de substituição

- DJI Avata 360 Hélices
- DJI Avata 360 Bateria de voo inteligente

ID Remota Direta

- Método de transporte: Sinalizador Wi-Fi.
- Método de carregamento do Número de Registo do Operador UAS na aeronave:
Introduza DJI Fly, toque em *** > **Segurança** > **Identificação remota UAS** e, em seguida, carregue o número de registo do operador UAS.

Avisos do controlador remoto e dos óculos

O indicador do controlador remoto ficará vermelho depois de desligar da aeronave. DJI Fly e os óculos emitirão um aviso depois de se desligarem da aeronave. O controlador remoto e os óculos irão emitir um sinal sonoro e desligar-se automaticamente depois de se desligarem da aeronave e se não forem operados durante um longo período de tempo.

- 
- Evite interferências entre os dispositivos de controlo remoto e outros equipamentos sem fios. Certifique-se de que desliga o Wi-Fi em dispositivos móveis próximos. Aterre a aeronave o mais depressa possível se houver interferência.
 - Se ocorrer uma operação inesperada, solte os manípulos de controlo ou pressione o botão de pausa de voo no controlador remoto, ou pressione o botão de pausa de bloqueio no controlador de movimento.

Conhecimento GEO

O Conhecimento GEO contém as funcionalidades listadas abaixo.

Atualização dos dados da UGZ (Zona geográfica não tripulada): Pode atualizar os dados do FlySafe utilizando a função de atualização de dados automaticamente ou armazenando os dados na aeronave manualmente.

- Método 1: Acesse a Definições em DJI Fly e toque em **Sobre > Dados do FlySafe > Procurar atualizações** para atualizar automaticamente os dados do FlySafe.
- Método 2: Consulte regularmente o website da sua autoridade nacional da aviação e obtenha os dados da UGZ mais recentes para importar para a sua aeronave. Acesse a Definições no DJI Fly, toque em **Sobre > Dados do FlySafe > Importar a partir de ficheiros** e depois siga as instruções presentes no ecrã para armazenar e importar os dados da UGZ manualmente.



- Aparecerá uma mensagem na aplicação DJI Fly quando a importação for concluída com êxito. Se houver uma falha na importação devido a um formato de dados incorreto, siga as instruções no ecrã e tente novamente.

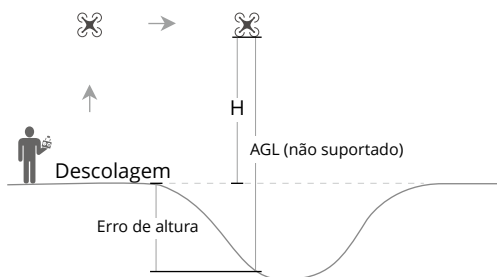


- Antes da descolagem, os utilizadores devem transferir os dados mais recentes da zona GEO do website oficial de regulamentação da aviação do país ou da região onde a aeronave está a ser utilizada. É da responsabilidade do utilizador certificar-se de ter a versão mais recente dos dados da zona GEO e que são aplicados a todos os voos.
-

Desenho do Mapa de Conhecimento GEO: após a atualização dos últimos dados da UGZ, será apresentado um mapa de voo com uma zona restrita na aplicação DJI Fly. O nome, hora efetiva, limite de altura, etc., podem ser visualizados tocando na área.

Declaração AGL (acima do nível do solo)

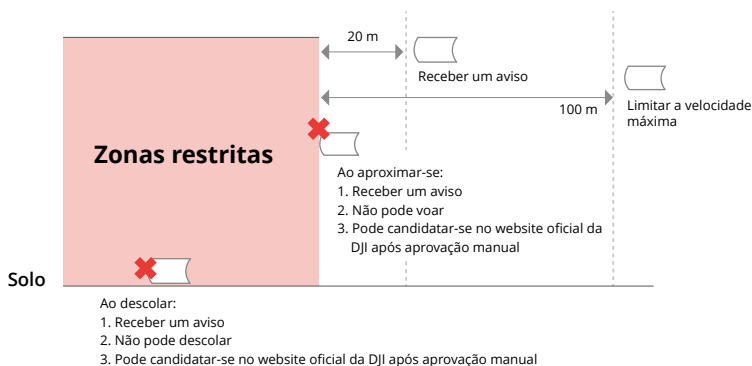
A parte vertical de "Conhecimento GEO" pode utilizar a altitude AMSL ou a altura AGL. A escolha entre estas duas referências é especificada individualmente para cada UGZ. Nem a altitude AMSL nem a altura AGL são suportadas pelo DJI Avata 360. A altura H aparece na vista da câmara da aplicação DJI Fly, que é a altura desde o ponto de descolagem da aeronave até à aeronave. A altura acima do ponto de descolagem pode ser usada como uma aproximação, mas pode diferir mais ou menos da altitude/altura dada para um UGZ específico. O piloto remoto permanece responsável por não violar os limites verticais da UGZ.



Zonas GEO

Zonas restritas

Aparecem a vermelho na aplicação DJI. Ser-lhe-á apresentado um aviso e o voo será impedido. A UA não pode voar nem descolar nestas zonas. As zonas restritas podem ser desbloqueadas, para desbloquear, contacte flysafedji.com ou vá a Desbloquear uma zona em dji.com/flysafedji.com.



Zonas de autorização

Aparecem a azul na aplicação DJI. Ser-lhe-á apresentado um aviso um aviso e o voo é limitado por predefinição. A UA não pode voar nem descolar nestas zonas, exceto se tiver autorização. As zonas de autorização podem ser desbloqueadas por utilizadores autorizados com uma conta verificada pela DJI.



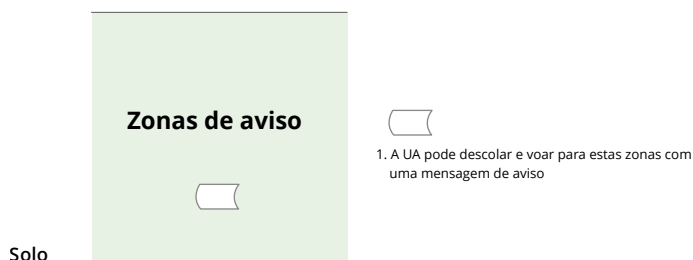
O diagrama ilustra uma zona de altitude limitada, representada por um retângulo rosa. À esquerda, uma seta vertical indica a altura limitada de 10 m. À direita, duas setas horizontais indicam distâncias de 20 m e 100 m. Um ícone de uma mensagem de aviso (um retângulo com uma borda ondulada) está posicionado entre as setas de 20 m e 100 m, com o texto "Receber um aviso" abaixo dele. Outro ícone de uma mensagem de aviso está posicionado à esquerda da zona de altitude limitada, com o texto "Limitar a velocidade máxima" abaixo dele. Um ícone de uma mensagem de aviso está também à direita da zona de altitude limitada, com o texto "Limitar a velocidade máxima" abaixo dele. Abaixo do diagrama, há uma lista de duas condições:

1. A UA pode descolar e voar para estas zonas a uma altura específica com uma mensagem de aviso
2. Pode pedir solicitação de permissão no website oficial da DJI após aprovação manual

Surgirá uma mensagem de aviso quando o drone atingir a extremidade da zona.



Uma mensagem de aviso irá alertá-lo quando o drone atingir a extremidade da zona.



-
- ⚠ • Quando a aeronave e a aplicação DJI Fly não conseguirem obter um sinal GPS, a função de conhecimento GEO estará inoperacional. A interferência da antena da aeronave ou a desativação da autorização GPS no DJI Fly fará com que o sinal GPS não seja obtido.
-

Aviso EASA

Certifique-se de que lê o documento de Avisos de Informação sobre Drones incluído na embalagem antes de utilizar.

Aceda à ligação abaixo para obter mais informações do aviso EASA sobre rastreabilidade.

<https://www.easa.europa.eu/en/document-library/general-publications/drones-information-notice>

Instruções originais

Este manual é fornecido pela SZ DJI Technology, Inc. e o seu conteúdo está sujeito a alterações.

Endereço: Lobby of T2, DJI Sky City, No. 53 Xianyuan Road, Xili Community, Xili Street, Nanshan District, Shenzhen, China, 518055.

7.11 Informações pós-venda

Visite <https://www.dji.com/support> para saber mais sobre as políticas de serviço de pós-venda, serviços de reparação e apoio ao cliente.



Contacto
SUPORTE DJI

Este conteúdo está sujeito a alterações sem aviso.
Transfira a versão mais recente disponível em



<https://www.dji.com/avata-360/downloads>

Caso tenha dúvidas relativamente a este documento, contacte a DJI enviando uma mensagem para **DocSupport@dji.com**.

DJI e AVATA são marcas registadas da DJI.
Copyright © 2026 DJI Todos os direitos reservados.