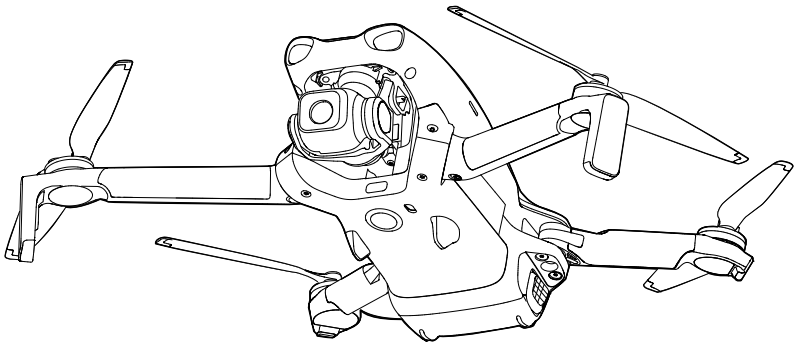


DJI LITO 1

คู่มือผู้ใช้

v1.0 2026.04





เอกสารฉบับนี้เป็นลิขสิทธิ์ของ DJI ที่สงวนลิขสิทธิ์ทั้งหมด คุณไม่มีสิทธิ์ที่จะใช้หรืออนุญาตให้ผู้อื่นใช้เอกสาร หรือส่วนใดส่วนหนึ่งของเอกสารโดยการทำซ้ำ ถ่ายโอน หรือจำหน่ายเอกสาร เว้นแต่จะได้รับอนุญาตจาก DJI เอกสารนี้และเนื้อหาในเอกสารนี้ใช้อ้างอิงเป็นคำแนะนำในการใช้งานผลิตภัณฑ์ DJI เท่านั้น ไม่ควรใช้เอกสาร เพื่อวัตถุประสงค์อื่น

ในกรณีที่มีความแตกต่างระหว่างเวอร์ชันต่าง ๆ ให้ยึดตามเวอร์ชันภาษาอังกฤษเป็นหลัก

การค้นหาคำสำคัญ

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

ไปที่หัวข้อ

ดูหัวข้อทั้งหมดในสารบัญ คลิกที่ชื่อหัวข้อเพื่อไปที่หัวข้อนั้น

การพิมพ์เอกสารนี้

เอกสารนี้สามารถพิมพ์แบบความละเอียดสูงได้

การใช้งานคู่มือนี้

คำอธิบายภาพ

 ข้อสำคัญ

 ข้อแนะนำและเคล็ดลับ

 เอกสารอ้างอิง

อ่านก่อนขึ้นบินครั้งแรก

DJI™ มีวิดีโอสอนการใช้งานและเอกสารต่อไปนี้ไว้ให้บริการ:

1. คำแนะนำด้านความปลอดภัย
2. คู่มือเริ่มใช้งานฉบับย่อ
3. คู่มือการใช้งาน

ขอแนะนำให้ชมวิดีโอสอนการใช้งานทั้งหมดและอ่านคำแนะนำด้านความปลอดภัยก่อนการใช้งานครั้งแรก เตรียมพร้อมใช้งานครั้งแรกโดยการทบทวนคู่มือเริ่มใช้งานฉบับย่อ และอ้างถึงคู่มือการใช้งานนี้หากต้องการศึกษาข้อมูลเพิ่มเติม

วิดีโอสอนการใช้งาน

ไปที่เว็บไซต์ด้านล่างหรือสแกนคิวอาร์โค้ดเพื่อชมวิดีโอสอนการใช้งาน ซึ่งจะสาธิตวิธีใช้งานผลิตภัณฑ์อย่างปลอดภัย:



<https://www.dji.com/lito-1/video>

ดาวน์โหลดแอป DJI Fly

ตรวจสอบให้แน่ใจว่าใช้ DJI Fly ระหว่างบิน สแกนรหัส QR เพื่อดาวน์โหลดเวอร์ชันล่าสุด



- ☀️ • รีโมตคอนโทรลพร้อมหน้าจอมีแอป DJI Fly ติดตั้งไว้อยู่แล้ว คุณจำเป็นต้องดาวน์โหลด DJI Fly ลงในอุปกรณ์เคลื่อนที่ของคุณ เมื่อใช้รีโมตคอนโทรลที่ไม่มีหน้าจอ
 - โปรดตรวจสอบเวอร์ชันระบบปฏิบัติการ Android และ iOS ที่ DJI Fly รองรับที่ <https://www.dji.com/downloads/djiapp/dji-fly>
 - อินเทอร์เน็ตและฟังก์ชันของ DJI Fly อาจแตกต่างกันออกไปเมื่ออัปเดตเวอร์ชันซอฟต์แวร์ โดยประสบการณ์การใช้งานผู้ใช้งานจริงขึ้นอยู่กับเวอร์ชันซอฟต์แวร์ที่ใช้
 - เพื่อความปลอดภัยยิ่งขึ้น เมื่อไม่ได้เชื่อมต่อหรือล็อกอินกับแอประหว่างการบิน การบินจะจำกัดไว้ที่ความสูง 98.4 ฟุต (30 เมตร) และพิสัยที่ 164 ฟุต (50 เมตร)
 - การเข้าสู่ระบบแอปมีอายุ 90 วัน เชื่อมต่อกับอินเทอร์เน็ตและเข้าสู่ระบบอีกครั้งเมื่อหมดอายุแล้ว
-

ดาวน์โหลด DJI Assistant 2

ดาวน์โหลด DJI ASSISTANT™ 2 (Consumer Drones Series) ที่:

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

- ⚠️ • อุณหภูมิที่ใช้งานได้สำหรับผลิตภัณฑ์นี้คือ 0° ถึง 40° C ผลิตภัณฑ์นี้ไม่ได้เป็นไปตามมาตรฐานอุณหภูมิการใช้งานระดับการทหาร (-55° ถึง 125° C) ซึ่งต้องทนทานต่อความหลากหลายของสภาวะแวดล้อมมากกว่า โปรดใช้งานผลิตภัณฑ์ให้เหมาะสม และใช้งานเฉพาะกับสภาพอากาศที่อยู่ในช่วงอุณหภูมิที่ใช้งานได้ของผลิตภัณฑ์ระดับนี้เท่านั้น
-

สารบัญ

การใช้งานคู่มือนี้	3
คำอธิบายภาพ	3
อ่านก่อนขึ้นบินครั้งแรก	3
วิดีโอสอนการใช้งาน	3
ดาวน์โหลดแอป DJI Fly	3
ดาวน์โหลด DJI Assistant 2	4
1 รายละเอียดผลิตภัณฑ์	9
1.1 การใช้งานครั้งแรก	9
เตรียมโดรนให้พร้อม	9
เตรียมรีโมทคอนโทรลให้พร้อม	11
DJI RC-N3	11
การเปิดใช้งาน	12
อัปเดตเฟิร์มแวร์	12
1.2 ภาพรวม	12
โดรน	12
DJI RC-N3 รีโมทคอนโทรล	13
2 ความปลอดภัยการบิน	15
2.1 ข้อจำกัดในการบิน	15
ระบบ GEO (Geospatial Environment Online)	15
ข้อจำกัดการบิน	15
ข้อจำกัดด้านระดับความสูงและระยะทาง	15
GEO Zone	16
การปลดล็อก GEO Zone	17
2.2 ข้อกำหนดสภาวะแวดล้อมทางการบิน	17
2.3 รายการตรวจสอบก่อนขึ้นบิน	18
3 การบินพื้นฐาน	21
3.1 ขึ้นบิน/ลงจอดแบบอัตโนมัติ	21
ขึ้นบินอัตโนมัติ	21
การลงจอดอัตโนมัติ	21
3.2 ตัดเครื่อง/ดับเครื่องมอเตอร์	21
การตัดเครื่องมอเตอร์	21
ดับเครื่องมอเตอร์	21
ดับเครื่องมอเตอร์ระหว่างบิน	22
3.3 การควบคุมโดรน	22
3.4 ขั้นตอนขึ้นบิน/ลงจอด	23
3.5 การบินที่กเสียงผ่านแอป	24

3.6	วิดีโอแนะนำการใช้งานและเคล็ดลับ	24
4	โหมดโดรนอัจฉริยะ	26
4.1	FocusTrack	26
	หมายเหตุ	27
	ใช้ FocusTrack	28
4.2	MasterShots	28
	หมายเหตุ	28
	การใช้งาน MasterShots	29
4.3	QuickShots	29
	หมายเหตุ	29
	การใช้ QuickShots	30
4.4	Hyperlapse	30
	การใช้ Hyperlapse	30
4.5	ระบบควบคุมความเร็วคงที่	31
	การใช้ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ	31
5	โดรน	33
5.1	โหมดการบิน	33
5.2	ไฟแสดงสถานะของโดรน	33
5.3	กลับจุดขึ้นบิน	35
	ข้อควรรู้	35
	RTH ขึ้นสูง	37
	วิธีการเปิดใช้งาน	37
	ขั้นตอน RTH	38
	การตั้งค่า RTH	39
	การป้องกันการลงจอด	41
5.4	ระบบเซ็นเซอร์	42
	หมายเหตุ	42
5.5	ระบบช่วยเหลือนักบินขึ้นสูง	44
	ข้อควรรู้	44
	การสแกนพื้นดินก่อนลงจอด	45
5.6	ระบบช่วยเสริมวิสัยทัศน์	45
5.7	ใบพัด	47
	การติด/ถอดใบพัด	47
	หมายเหตุ	47
5.8	แบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะ:	48
	ประกาศ	48
	การใส่/ถอดแบตเตอรี่	49
	การใช้แบตเตอรี่	49
	การชาร์จแบตเตอรี่	51

	การใช้ที่ชาร์จ	51
	การใช้ฮับสำหรับการชาร์จ	51
	กลไกการปกป้องแบตเตอรี่	55
5.9	กิมบอลและกล้อง	55
	ข้อควรระวังเกี่ยวกับกิมบอล	55
	มุมมองกิมบอล	56
	โหมดการใช้งานกิมบอล	56
	หมายเหตุเกี่ยวกับกล้อง	57
5.10	การจัดเก็บและการส่งออกภาพถ่ายและวิดีโอ	57
	การเก็บ	57
	กำลังส่งออก	57
5.11	QuickTransfer	58
6	DJI RC-N3	61
6.1	การทำงาน	61
	การเปิด/ปิดเครื่อง	61
	การชาร์จแบตเตอรี่	61
	การควบคุมกิมบอลและกล้อง	61
	สวิตช์โหมดการบิน	62
	ปุ่ม Flight Pause (หยุดบินชั่วคราว)/RTH (กลับจุดขึ้นบิน)	62
6.2	ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่	62
6.3	การเตือนจากรีโมตคอนโทรล	63
6.4	Optimal Transmission Zone (โซนส่งสัญญาณที่เหมาะสม)	63
6.5	การเชื่อมต่อกับรีโมตคอนโทรล	64
7	ภาคผนวก	66
7.1	ข้อมูลจำเพาะ	66
7.2	การใช้งานร่วมกับอุปกรณ์อื่น ๆ	66
7.3	การอัปเดตเฟิร์มแวร์	66
7.4	บันทึกข้อมูลการบิน	67
7.5	ข้อมูลหลังการขาย	67

รายละเอียดผลิตภัณฑ์

1 รายละเอียดผลิตภัณฑ์

1.1 การใช้งานครั้งแรก

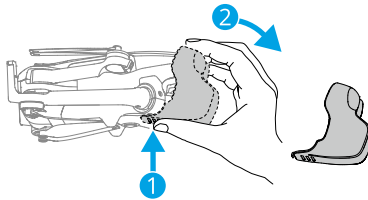
คลิกลิงก์ด้านล่างหรือสแกนรหัส QR เพื่อชมวิดีโอสอนการใช้งาน



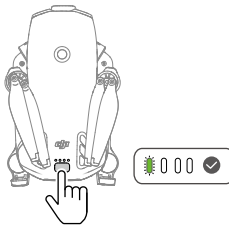
<https://www.dji.com/lito-1/video>

เตรียมโดรนให้พร้อม

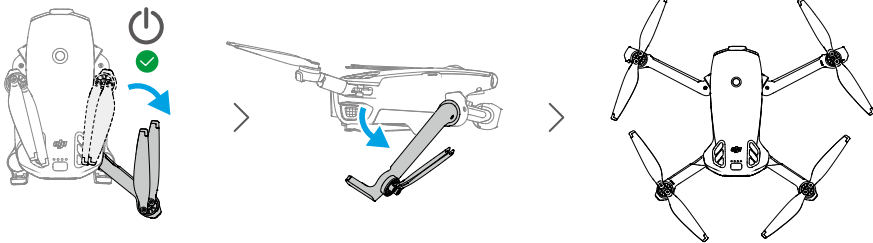
1. แกะตัวครอบกิมบอลออกจากกล้อง



2. กดปุ่มเปิด/ปิดเครื่องหนึ่งครั้งเพื่อเปิดใช้งานแบตเตอรี่



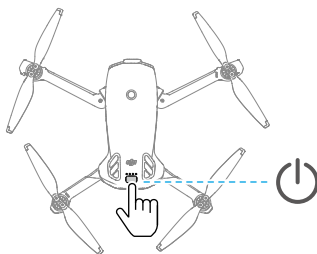
3. กางแขนโดรนตามที่แสดง



- **การเปิดเครื่องอัตโนมัติ:** การกางแขนด้านหลังข้างขวาเป็นการเปิดเครื่องโดรนตามค่าเริ่มต้น
- **การปิดเครื่องอัตโนมัติ:** การพับแขนหลังทางด้านข้างขวาจะเริ่มต้นการนับถอยหลังเพื่อปิดเครื่องโดยอัตโนมัติ หากต้องการยกเลิกการปิดเครื่องระหว่างการนับถอยหลัง ให้กดปุ่มเปิด/ปิดเครื่องหนึ่งครั้ง

💡 • ไฟเจอร์กางแขนเพื่อเปิดเครื่องจะเปิดใช้งานตามค่าเริ่มต้น ไฟเจอร์พับแขนเพื่อปิดเครื่องจะเปิดใช้งานตามค่าเริ่มต้น เปิดหรือปิดใช้งานไฟเจอร์ทันใน DJI Fly เมื่อโดรนเชื่อมต่อกับรีโมทคอนโทรล ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเฟิร์มแวร์ของโดรน เฟิร์มแวร์ของแบตเตอรี่ และแอปได้รับการอัปเดตเป็นเวอร์ชันล่าสุดแล้ว มิฉะนั้นอาจจะไม่สามารถใช้งานไฟเจอร์ทได้

- **การเปิดเครื่อง/การปิดเครื่องด้วยตนเอง:** กดหนึ่งครั้ง แล้วปุ่มเปิด/ปิดเครื่องค้างไว้เพื่อเปิดหรือปิดโดรน



- 💡 • หากโดรนไม่ขึ้นบินหลังจากเปิดใช้งานแบตเตอรี่ แบตเตอรี่จะเข้าสู่โหมด Sleep อีกครั้งหลังจากโดรนปิดเครื่องเป็นระยะเวลาหนึ่ง ในกรณีนี้ ให้กดปุ่มเปิด/ปิดเครื่องหรือชาร์จแบตเตอรี่เพื่อเปิดใช้งานอีกครั้งก่อนใช้ไฟเจอร์กางแขนเพื่อเปิดเครื่อง
- ขณะใช้งานพอร์ต USB-C ของโดรน โดรนจะไม่เปิดเครื่องเมื่อกางแขนออก ตัดการเชื่อมต่อ USB-C และรอสักครู่ก่อนใช้ไฟเจอร์กางแขนเพื่อเปิดเครื่อง
- หากโดรนกำลังเข้าถึงอัลบั้ม ดาวนิโหลดข้อมูล หรืออัปเดตเฟิร์มแวร์ การพับแขนจะไม่เป็นการปิดเครื่องโดรน

- หากเกิดการชนระหว่างการบิน พิวเจอร์ปิดเครื่องอัตโนมัติจะไม่ทำงาน พิวเจอร์นี้สามารถใช้งานได้หลังจากที่รีเซ็ตาร์กโดรนแล้ว

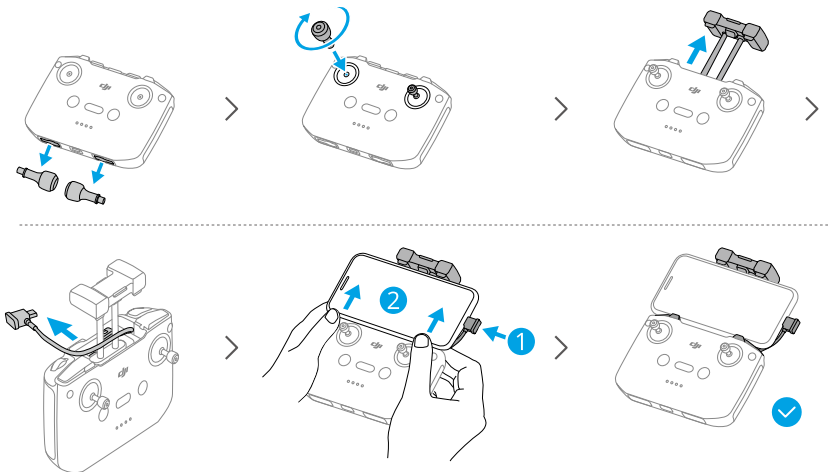


- ขอบแนะนำให้ใช้ที่ชาร์จ DJI เพื่อชาร์จแบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะ ดูรายละเอียดได้ที่เว็บไซต์อย่างเป็นทางการของ DJI
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าถอดตัวป้องกันกิมบอลออกไปแล้วและขาโดรนทั้งหมดกางออกเรียบร้อยแล้ว ก่อนจะเปิดเครื่องโดรน ไมเช่นนั้นอาจส่งผลกระทบต่อระบบตรวจสอบอัตโนมัติของโดรน
- เมื่อไม่ได้ใช้งานโดรน ขอบแนะนำให้ติดตั้งตัวครอบกิมบอล

เตรียมรีโมทคอนโทรลให้พร้อม

DJI RC-N3

1. แกะก้านควบคุมออกจากช่องเก็บและติดตั้งไว้บนรีโมทคอนโทรล
2. ดึงตัวยึดอุปกรณ์เคลื่อนที่ออกมา เลือกสายรีโมทคอนโทรลที่เหมาะสมตามประเภทพอร์ตของอุปกรณ์เคลื่อนที่ของคุณ (สายเชื่อมต่อ USB-C จะต่อไว้ตั้งแต่แรกอยู่แล้ว) ใส่อุปกรณ์เคลื่อนที่ของคุณไว้บนที่ยึด จากนั้นต่อปลายของสายเคเบิลด้านที่ไม่มีโลโก้รีโมทคอนโทรลเข้ากับอุปกรณ์เคลื่อนที่ของคุณ ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์เคลื่อนที่ของคุณอยู่ในตำแหน่งอย่างปลอดภัย



- ถ้ามีคำถามถึงการเชื่อมต่อ USB ปรากฏขึ้น เมื่อใช้กับอุปกรณ์เคลื่อนที่ระบบ Android ให้เลือกตัวเลือกซาร์จอย่างเดียว ตัวเลือกอื่น ๆ อาจทำให้การเชื่อมต่อล้มเหลวได้
- ปรับที่ยึดอุปกรณ์เคลื่อนที่เพื่อให้แน่ใจว่าโทรศัพท์ยึดไว้เข้าที่ที่แน่นหนาแล้ว

การเปิดใช้งาน

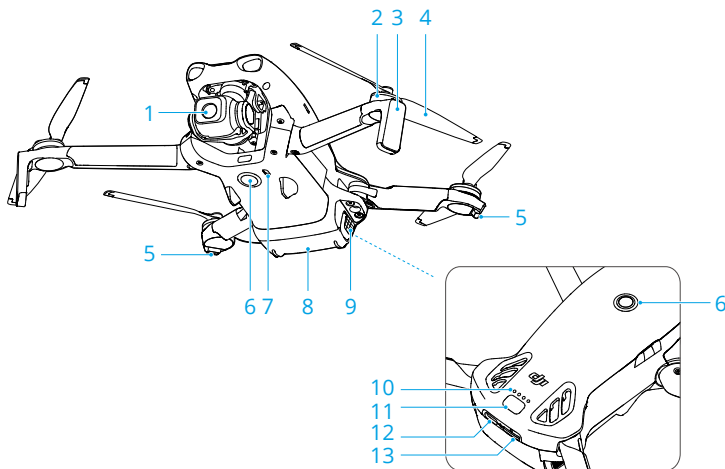
โดรนต้องมีการเปิดใช้งานก่อนการใช้งานครั้งแรก กดปุ่ม จากนั้นกดปุ่มเปิด/ปิดอีกครั้งค้างไว้เพื่อเปิดเครื่อง และรีโมตคอนโทรลตามลำดับ จากนั้นทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อเปิดใช้งานโดรนโดยใช้ DJI Fly ในกรณีเปิดใช้งานต้องใช้การเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ต

อัปเดตเฟิร์มแวร์

ข้อความแจ้งจะปรากฏขึ้นใน DJI Fly เมื่อมีเฟิร์มแวร์ใหม่ อัปเดตเฟิร์มแวร์เมื่อมีการแจ้งเตือน มิฉะนั้น ฟังก์ชันบางอย่างอาจไม่สามารถใช้งานได้

1.2 ภาพรวม

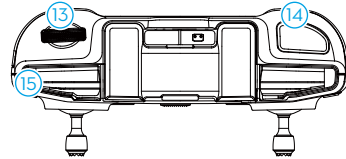
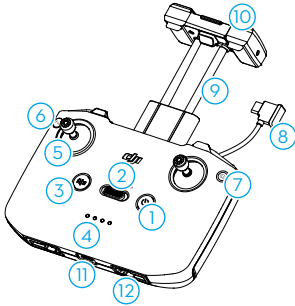
โดรน



1. กิมบอลและกล้อง
2. มอเตอร์
3. อุปกรณ์ลงจอด (เสาอากาศในตัว)
4. ใบพัด
5. ไฟแสดงสถานะของโดรน
6. ระบบการมองเห็นด้วยตาเดียวรอบทิศทาง ^[1]
7. ระบบเซ็นเซอร์อินฟราเรดด้านล่าง
8. แบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะ
9. สายรัดแบตเตอรี่
10. ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่
11. ปุ่มเปิด/ปิดเครื่อง
12. พอร์ต USB-C
13. ช่องเสียบการ์ด microSD

[1] ระบบการมองเห็นด้วยตาเดียวรอบทิศทางสามารถรับรู้สิ่งกีดขวางในทิศทางแนวนอนและเหนือจากนั้นได้

DJI RC-N3 รีโมตคอนโทรล



- | | |
|--|-----------------------------------|
| 1. ปุ่มเปิด/ปิด | 8. สายรีโมตคอนโทรล |
| 2. สวิตช์โหมดการบิน | 9. ที่จับอุปกรณ์เคลื่อนที่ |
| 3. ปุ่ม Flight Pause (หยุดบินชั่วคราว)/Return to Home (RTH หรือกลับจุดขึ้นบิน) | 10. เสาอากาศ |
| 4. ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่ | 11. พอร์ต USB-C |
| 5. ก้านควบคุม | 12. ช่องเก็บก้านควบคุม |
| 6. Customizable Button (ปุ่มที่ตั้งค่าได้เอง) ^[1] | 13. ตัวปรับกิมบอล |
| 7. ปุ่มภาพถ่าย/วิดีโอ | 14. ปุ่มชัตเตอร์/บันทึก |
| | 15. ช่องเสียบเครื่องมือเคลื่อนที่ |

[1] หากต้องการดูและตั้งค่าฟังก์ชันของปุ่ม ให้ไปที่มุมมองกล้องใน DJI Fly และแตะ: *** > Control (การควบคุม) > Customizable Button (ปุ่มที่ตั้งค่าได้เอง)

ความปลอดภัยการบิน

2 ความปลอดภัยการบิน

หลังจากเตรียมความพร้อมก่อนบินเรียบร้อยแล้ว ขอแนะนำให้คุณฝึกทักษะการบินของคุณและฝึกบินอย่างปลอดภัย เลือกพื้นที่ที่เหมาะสมสำหรับการบินตามข้อกำหนดและข้อจำกัดของการบินดังต่อไปนี้ ปฏิบัติตามกฎหมายและข้อบังคับท้องถิ่นอย่างเคร่งครัดในขณะบิน อ่าน *แนวทางปฏิบัติด้านความปลอดภัย* ก่อนบินเพื่อให้แน่ใจว่าใช้ผลิตภัณฑ์อย่างปลอดภัย

2.1 ข้อจำกัดในการบิน

ระบบ GEO (Geospatial Environment Online)

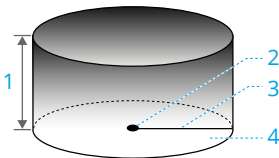
ระบบ Geospatial Environment Online (GEO) ของ DJI เป็นระบบสารสนเทศระดับโลกที่ให้ข้อมูลเรียลไทม์เกี่ยวกับความปลอดภัยในการบิน การอัปเดตข้อจำกัด และป้องกันไม่ให้ UAV บินในน่านฟ้าที่จำกัด ภายใต้สถานการณ์พิเศษ สามารถปลดล็อกพื้นที่ที่จำกัดเพื่ออนุญาตให้บินได้ ก่อนการปลดล็อก คุณต้องส่งคำขอลดล็อกตามระดับข้อจำกัดปัจจุบันในพื้นที่การบินที่ต้องการ ระบบ GEO อาจไม่ได้ตรงตามกฎหมายและระเบียบข้อบังคับท้องถิ่นอย่างครบถ้วน คุณต้องรับผิดชอบความปลอดภัยการบินของตนเองและต้องปรึกษากับหน่วยงานท้องถิ่นเกี่ยวกับข้อกำหนดทางกฎหมายและกฎระเบียบที่เกี่ยวข้องก่อนที่จะขอลดล็อกพื้นที่จำกัดการบิน สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับระบบ GEO ไปดูได้ที่ <https://fly-safe.dji.com>

ขีดจำกัดการบิน

ด้วยเหตุผลด้านความปลอดภัย ขีดจำกัดการบินจะมีการเปิดใช้งานตามค่าเริ่มต้น เพื่อช่วยให้คุณใช้งานโดรนได้อย่างปลอดภัย คุณสามารถตั้งค่าขีดจำกัดการบินได้ทั้งความสูงและระยะทาง ข้อจำกัดด้านระดับความสูง ข้อจำกัดด้านระยะทาง และฟังก์ชัน GEO Zone จะทำงานพร้อมกันเพื่อให้เกิดความปลอดภัยในการบินเมื่อ GNSS ใช้งานได้ โดยสามารถจำกัดระดับความสูงได้ในกรณีที่ระบบเครือข่ายดาวเทียมนำทางที่โคจรรอบโลก (GNSS) ไม่สามารถใช้งานได้

ข้อจำกัดด้านระดับความสูงและระยะทาง

ระดับการบินสูงสุดจะจำกัดระดับความสูงในการบินของโดรน ในขณะที่ระยะทางไกลสุดจะจำกัดรัศมีการบินรอบจุดขึ้นบินของโดรน ขีดจำกัดเหล่านี้สามารถเปลี่ยนแปลงได้ในแอป DJI Fly เพื่อความปลอดภัยในการบินที่เพิ่มขึ้น



1. ระดับความสูงสูงสุด
2. จุดขึ้นบิน (ตำแหน่งแนวนอน)
3. ระยะทางสูงสุด
4. ความสูงของโดรนเมื่อขึ้นบิน

สัญญาณ GNSS ที่แรง

	ข้อจำกัดในการบิน	การแจ้งเตือนในแอป DJI Fly
ระดับความสูงสูงสุด	ระดับความสูงของโดรนเกินจากค่าที่ตั้งไว้ใน DJI Fly ไม่ได้	ถึงระดับความสูงสูงสุดในการบินแล้ว
ระยะทางสูงสุด	ระยะทางเส้นตรงจากโดรนไปยังจุดขึ้นบินไม่สามารถเกินระยะทางการบินสูงสุดที่ตั้งไว้ใน DJI Fly ได้	ถึงระยะทางสูงสุดของการบิน

สัญญาณ GNSS อ่อน

	ข้อจำกัดในการบิน	การแจ้งเตือนในแอป DJI Fly
ระดับความสูงสูงสุด	<ul style="list-style-type: none"> ระดับความสูงจำกัดไว้ที่ 30 ม. จากจุดขึ้นบินหากมีแสงสว่างเพียงพอ ระดับความสูงจำกัดไว้ที่ 2 ม. เหนือพื้นดิน หากมีแสงสว่างไม่เพียงพอ และระบบเซ็นเซอร์อินฟราเรดด้านล่างกำลังทำงานอยู่ ระดับความสูงจำกัดไว้ที่ 30 ม. จากจุดขึ้นบิน หากมีแสงสว่างที่จุดขึ้นบินไม่เพียงพอ และระบบเซ็นเซอร์อินฟราเรดด้านล่างไม่ได้ทำงานอยู่ 	ถึงระดับความสูงสูงสุดในการบินแล้ว
ระยะทางสูงสุด	ไม่จำกัด	

- ⚠️ • ทุกครั้งที่เปิดเครื่องโดรน บัดจำกัดระดับความสูงจะถูกลบออกโดยอัตโนมัติตราบใดที่ GNSS มีสัญญาณแรง (ความแรงของสัญญาณ GNSS ≥ 2) และบัดจำกัดจะไม่มีผลแม้ว่าสัญญาณ GNSS จะอ่อนหลังจากนั้น
- หากโดรนบินออกนอกระยะการบินที่กำหนดเนื่องจากความเชื่อ คุณจะสามารถควบคุมโดรนได้ แต่จะไม่สามารถบินให้ไกลออกไปได้อีก

GEO Zone

ระบบ GEO ของ DJI จะกำหนดตำแหน่งการบินที่ปลอดภัย แจ้งระดับความเสี่ยงและประกาศด้านความปลอดภัยสำหรับการบินแต่ละเที่ยว และให้ข้อมูลเกี่ยวกับน่านฟ้าที่ถูกลimit พื้นที่ห้ามบินทั้งหมดเรียกว่า GEO Zones ซึ่งจะถูกแบ่งเพิ่มเติมออกเป็นเขตจำกัดการบิน เขตขออนุญาต เขตเตือน เขตการเตือนขึ้นสูง และเขตจำกัดความสูง ผู้ใช้สามารถดูข้อมูลดังกล่าวแบบเรียลไทม์ได้ใน DJI Fly GEO Zones เป็นพื้นที่การบินเฉพาะที่รวมถึงแต่ไม่จำกัดเฉพาะสนามบิน สถานที่จัดงานขนาดใหญ่ สถานที่ที่มีเหตุฉุกเฉินสาธารณะเกิดขึ้น (เช่น ไฟป่า) โรงไฟฟ้านิวเคลียร์ เรือรบ สถานที่ราชการ และสถานที่ทางการทหาร ตามค่าเริ่มต้น ระบบ GEO จะจำกัดการบินขึ้นหรือการบินเข้าภายในโซนที่อาจทำให้เกิดข้อกังวลด้านความปลอดภัยหรือการรักษาความ

ปลอดภัย แผนที่ GEO Zone ที่มีข้อมูลที่ครอบคลุมเกี่ยวกับ GEO Zone ทั่วโลกมีให้บริการบนเว็บไซต์ทางการของ DJI: <https://fly-safe.dji.com/nfz/nfz-query>

การปลดล็อก GEO Zone

การปลดล็อกด้วยตนเอง มีวัตถุประสงค์เพื่อปลดล็อกเขตขออนุญาต หากต้องการปลดล็อกด้วยตนเอง ผู้ใช้ต้องส่งคำขอลดล็อกผ่านทางเว็บไซต์ DJI FlySafe ที่ <https://fly-safe.dji.com> เมื่อคำขอลดล็อกได้รับการอนุมัติแล้ว ผู้ใช้สามารถเชื่อมต่อใบอนุญาตการปลดล็อกผ่านแอป DJI Fly ได้ เพื่อดำเนินการปลดล็อกเขตคุณอาจปล่อยหรือบินโดรนไปยังเขตขออนุญาตที่ได้รับอนุมัติแล้วได้โดยตรง และทำตามคำแนะนำใน DJI Fly เพื่อปลดล็อกเขต

การปลดล็อกแบบกำหนดเอง ปรับแต่งเพื่อผู้ใช้ที่มีข้อกำหนดพิเศษ โดยผู้ใช้สามารถกำหนดพื้นที่ทำการบินได้เอง และจัดเตรียมเอกสารอนุญาตทำการบินเฉพาะตามความต้องการของผู้ใช้ที่แตกต่างกัน สามารถใช้ตัวเลือกการปลดล็อกนี้ได้ในทุกประเทศและภูมิภาค และสามารถส่งคำขอได้ผ่านทางเว็บไซต์ DJI FlySafe ที่ <https://fly-safe.dji.com>



- เพื่อรับรองความปลอดภัยของการบิน โดรนจะไม่สามารถบินออกจากเขตที่ปลดล็อกได้หลังจากที่บินเข้าสู่พื้นที่ดังกล่าว หากจุดขึ้นบินอยู่นอกเขตที่ปลดล็อก โดรนจะไม่สามารถกลับจุดขึ้นบินได้

2.2 ข้อกำหนดสภาวะแวดล้อมทางการบิน

- ห้ามบินในสภาวะอากาศที่เลวร้าย เช่น มีลมแรง ฟ้าคะนอง ฝนตก และหมอกหนา
- บินในพื้นที่เปิดโล่งเท่านั้น อาคารสูงและสิ่งก่อสร้างที่เป็นโลหะขนาดใหญ่อาจส่งผลกระทบต่อความถูกต้องของเข็มทิศที่ตัวโดรนและระบบ GNSS ได้หลังจากนำโดรนขึ้นบิน ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณได้รับการแจ้งเตือนด้วยเสียงว่าอัปเดตจุดขึ้นบินแล้วก่อนดำเนินการบินต่อไป หากนำโดรนขึ้นบินใกล้อาคาร จะไม่สามารถรับประกันความแม่นยำของจุดขึ้นบินได้ ในกรณีนี้ โปรดตั้งใจสังเกตตำแหน่งปัจจุบันของโดรนในระหว่างที่อยู่ในระบบ RTH อัตโนมัติ เมื่อโดรนอยู่ใกล้กับจุดขึ้นบิน ขอแนะนำให้ยกเลิก RTH อัตโนมัติ และควบคุมโดรนด้วยตนเองเพื่อลงจอดในตำแหน่งที่เหมาะสม
- บินโดรนให้อยู่ภายในแนวสายตาที่คุณมองเห็น (VLOS) หลีกเลี่ยงภูเขาและต้นไม้ที่กีดขวางสัญญาณ GNSS ในกรณีการบินโดรนที่อยู่ในระยะเกินแนวสายตาที่คุณมองเห็น (BVLOS) จะสามารถทำได้ต่อเมื่อประสิทธิภาพของโดรน ความรู้และทักษะของผู้ควบคุมโดรน และการจัดการความปลอดภัยในการปฏิบัติงานนั้นเป็นไปตามข้อบังคับสำหรับ BVLOS ในแต่ละพื้นที่ หลบหลีกสิ่งกีดขวาง ฝูงชน ต้นไม้ และแหล่งน้ำเพื่อความปลอดภัย ห้ามบินโดรนใกล้สนามบิน ทางด่วน สถานีรถไฟ รางรถไฟ เขตเมือง หรือพื้นที่เสี่ยงอื่นๆ เว้นแต่จะได้รับอนุญาตหรือได้รับอนุมัติภายใต้ข้อบังคับในแต่ละพื้นที่
- หากสัญญาณ GNSS อ่อน ให้ทำการบินโดรนเฉพาะในสภาพแวดล้อมที่มีแสงสว่างเพียงพอและมีทัศนวิสัยที่ดี ระบบวิสัยทัศน์อาจทำงานได้ไม่สมบูรณ์เมื่อมีแสงน้อย ให้บินโดรนช่วงกลางวันเท่านั้น
- ลดสิ่งรบกวนให้น้อยที่สุด โดยการหลีกเลี่ยงพื้นที่ที่มีกระแสแม่เหล็กไฟฟ้าแรงสูง เช่น บริเวณใกล้สายไฟฟ้า สถานีจ่ายไฟฟ้า สถานีไฟฟ้าย่อย และอาคารที่มีการกระจายสัญญาณเสียงหรือภาพ

6. สมรรถนะของโดรนและแบตเตอรี่ถูกจำกัดเมื่อบินที่ระดับความสูงที่สูง โพรดทำการบินด้วยความระมัดระวัง ห้ามบินเหนือระดับความสูงที่กำหนดไว้
7. ระยะการเบรกของโดรนได้รับผลกระทบจากระดับความสูงของการบิน ยิ่งระดับความสูงมากเท่าใด ระยะเบรกก็จะยิ่งมากขึ้นเท่านั้น เมื่อบินในพื้นที่สูงจากระดับความสูง คุณควรเพื่อระยะเบรกให้มากพอเพื่อความปลอดภัยในการบิน
8. ไม่สามารถใช้ GNSS กับโดรนได้ในแถบภูมิภาคขั้วโลก ใช้ระบบการมองเห็นแทน
9. อย่าขึ้นบินจากวัตถุที่กำลังเคลื่อนที่ เช่น รถยนต์ เรือและเครื่องบิน
10. ห้ามนำโดรนขึ้นบินจากพื้นผิวสีที่ทึบหรือพื้นผิวที่มีการสะท้อนแสงจ้า เช่น หลังคารถยนต์
11. ระมัดระวังเมื่อบินขึ้นจากทะเลทรายหรือจากชายหาดเพื่อหลีกเลี่ยงไม่ให้ทรายเข้าไปในโดรน
12. ห้ามใช้งานโดรนในสภาพแวดล้อมที่มีความเสี่ยงที่จะเกิดเพลิงไหม้หรือการระเบิด
13. ใช้งานโดรนและอุปกรณ์ที่เกี่ยวข้องในสภาพแวดล้อมที่แห้ง
14. ห้ามใช้งานโดรนและอุปกรณ์ที่เกี่ยวข้องในสภาพแวดล้อมต่อไปนี้: สถานที่เกิดอุบัติเหตุ ไฟไหม้ การระเบิด น้ำท่วม สึนามิ ฝิมะถล่ม ดินถล่ม แผ่นดินไหว บริเวณที่มีฝุ่นหรือพายุทราย ขณะใช้งาน ให้หลีกเลี่ยงการสัมผัสกับละอองเกลือและเข็มนา
15. ห้ามใช้งานโดรนใกล้กับฝูงนก

2.3 รายการตรวจสอบก่อนขึ้นบิน

1. แกะตัวครอบกิมบอลออกจากกล้อง
2. ตรวจสอบให้แน่ใจว่าแบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะและใบพัดล็อกติดกับตัวโดรนอย่างแน่นหนา
3. ตรวจสอบให้แน่ใจว่ารีโมทคอนโทรล อุปกรณ์เคลื่อนที่ และแบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะ-ชาร์จจนเต็ม
4. ตรวจสอบให้แน่ใจว่าแขนและใบพัดของโดรนกางออก
5. ตรวจสอบให้แน่ใจว่ากิมบอลและกล้องทำงานปกติ
6. ตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่มีอะไรกีดขวางมอเตอร์และมอเตอร์ทำงานปกติ
7. ตรวจสอบให้แน่ใจว่า DJI Fly เชื่อมต่อกับโดรนเรียบร้อยแล้ว
8. ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเลนส์ของกล้องและเซนเซอร์ทั้งหมดสะอาด
9. ห้ามติดตั้งอุปกรณ์เสริมที่ไม่ได้รับการรับรองหรืออุปกรณ์ภายนอก เนื่องจากอาจทำให้ผลิตภัณฑ์เสียหายหรือเกิดอันตรายด้านความปลอดภัยได้

📌 • เพื่อหลีกเลี่ยงไม่ให้ประสิทธิภาพแรงขับเคลื่อนเมื่อมีการติดตั้งตัวป้องกันใบพัด ห้ามใช้แบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะแบบพลัสของซีรีส์ DJI Lito หรือติดน้ำหนักบรรทุกของบุคคลที่สามใด ๆ


10. ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ตั้งค่าการดำเนินการหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวางใน DJI Fly และได้ตั้งค่า **ระดับความสูงสูงสุด ระยะทางสูงสุด** และ **ระดับความสูง RTH อัตโนมัติ** ไว้อย่างเหมาะสมตามกฎหมายและข้อบังคับในท้องถิ่น

การบินพื้นฐาน




3 การบินพื้นฐาน

3.1 ขึ้นบิน/ลงจอดแบบอัตโนมัติ

ขึ้นบินอัตโนมัติ

1. เปิด DJI Fly และเข้าสู่มุมมองกล้อง
2. ทำตามทุกขั้นตอนในรายการตรวจสอบก่อนขึ้นบินให้ครบถ้วน
3. และ  ถ้าสภาพแวดล้อมปลอดภัยในการขึ้นบิน กดค้างที่ปุ่มเพื่อยืนยัน
4. โดรนจะขึ้นบินและบินอยู่กับที่เหนือพื้นดิน

การลงจอดอัตโนมัติ

1. ถ้าสภาพแวดล้อมปลอดภัยที่จะลงจอด ให้แตะที่  แล้วแตะ  ค้างไว้เพื่อยืนยัน
2. การลงจอดอัตโนมัติสามารถยกเลิกได้โดยการแตะ 
3. ถ้าระบบการมองเห็นด้านข้างทำงานเป็นปกติ การสแกนพื้นดินก่อนลงจอดจะใช้งานได้
4. มอเตอร์จะหยุดโดยอัตโนมัติหลังจากลงจอด

 • เลือกสถานที่ที่เหมาะสมในการลงจอด

3.2 ติดเครื่อง/ดับเครื่องมอเตอร์

การติดเครื่องมอเตอร์

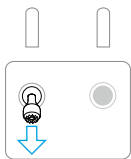
ใช้หนึ่งในคำสั่งจากก้านควบคุมแบบผสมผสาน (CSC) ดังแสดงด้านล่างเพื่อติดเครื่องมอเตอร์ เมื่อมอเตอร์ติดและหมุนแล้ว ให้ปล่อยก้านควบคุมทั้งสองอันพร้อมกัน



ดับเครื่องมอเตอร์

สามารถดับเครื่องมอเตอร์ได้สองวิธี:

วิธีที่ 1: เมื่อโดรนลงจอดแล้ว ให้กดก้านคันเร่งลงค้างไว้จนกว่ามอเตอร์จะหยุดทำงาน



โหมดก้านควบคุม: โหมดที่ 2

วิธีที่ 2: เมื่อโดรนลงจอดแล้ว ให้ใช้หนึ่งใน CSC ที่แสดงไว้ด้านล่างจนกว่ามอเตอร์จะหยุดทำงาน



ดับเครื่องมอเตอร์ระหว่างบิน

⚠ • การหยุดมอเตอร์กลางอากาศจะทำให้โดรนตกได้

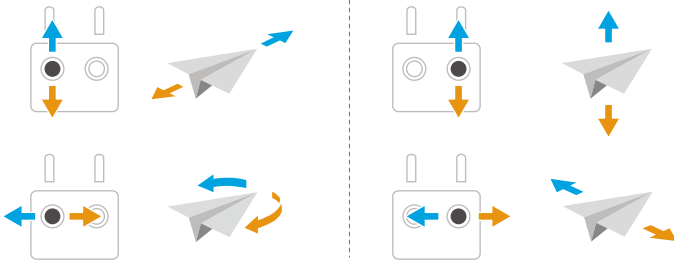
การตั้งค่าเริ่มต้นสำหรับ **การหยุดใบพัดฉุกเฉิน** ในแอป DJI Fly สำหรับ **กรณีฉุกเฉินเท่านั้น** ซึ่งแปลว่าสามารถหยุดมอเตอร์ได้ในระหว่างที่ยังบินเมื่อโดรนตรวจพบว่าอยู่ในสถานการณ์ฉุกเฉินเท่านั้น เช่น โดรนมีส่วนที่เกี่ยวข้องกับการชน มอเตอร์ติดขัด โดรนกำลังหมุนอยู่กลางอากาศ หรือไม่สามารถควบคุมโดรนได้และกำลังขึ้นหรือลงอย่างรวดเร็ว หากต้องการดับเครื่องมอเตอร์ระหว่างบิน ให้ใช้ขั้นตอน CSC แบบเดียวกับการติดเครื่องมอเตอร์ โปรดทราบว่าคุณจำเป็นต้องกดก้านควบคุมค้างไว้สองวินาทีในขณะที่ทำ CSC เพื่อหยุดมอเตอร์ สามารถเปลี่ยนการตั้งค่า**หยุดใบพัดฉุกเฉิน** ในแอปเป็น **หยุดได้ทุกเวลา** โปรดใช้ตัวเลือกนี้ด้วยความระมัดระวัง

3.3 การควบคุมโดรน

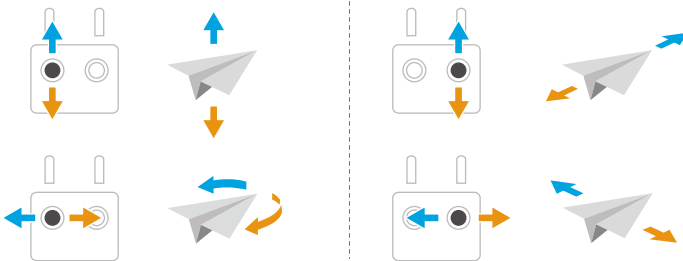
สามารถใช้ก้านควบคุมของรีโมทคอนโทรลเพื่อควบคุมการเคลื่อนไหวของโดรนได้ ก้านควบคุมสามารถใช้งานได้ทั้งโหมด 1 โหมด 2 หรือโหมด 3 ดังที่แสดงด้านล่าง

โหมดควบคุมที่เป็นค่าเริ่มต้นของรีโมทคอนโทรลคือโหมด 2 ในคู่มือนี้ จะใช้โหมด 2 เป็นตัวอย่างเพื่อแสดงวิธีการใช้ก้านควบคุมนี้ ยังผลึกก้านออกไปห่างจากศูนย์กลางเท่าไร โดรนก็จะเคลื่อนที่เร็วขึ้นเท่านั้น

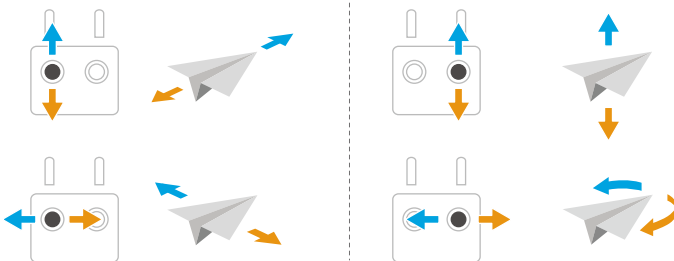
โหมด 1



โหมด 2



โหมด 3



3.4 ขั้นตอนขึ้นบิน/ลงจอด

- ⚠️ • ห้ามบินขึ้นจากฝ่ามือหรือขณะที่ถือโดรนด้วยมือของคุณ
- ห้ามใช้โดรนเมื่ออยู่ในสภาพแวดล้อมที่สว่างเกินไปหรือมืดเกินไปที่จะใช้รีโมทคอนโทรล คุณมีหน้าที่รับผิดชอบในการปรับความสว่างของจอแสดงผลและปริมาณแสงแดดที่ส่องลงบนจอภาพ เพื่อหลีกเลี่ยงความยากลำบากในการมองจอภาพได้ชัดเจน

1. รายการตรวจสอบก่อนขึ้นบินออกแบบมาเพื่อช่วยให้คุณขึ้นบินโดรนได้อย่างปลอดภัย ทำตามรายการตรวจสอบก่อนขึ้นบินให้ครบทุกข้อก่อนการบินทุกครั้ง

2. วางโดรนไว้ในพื้นที่โล่งและราบเรียบโดยที่ท้ายของโดรนชี้มาทางคุณ
3. กดปุ่มเปิด/ปิดที่รีโมทคอนโทรล และที่ตัวโดรน
4. เปิด DJI Fly และเข้าสู่มุมมองกล้อง
5. รอให้การวินิจฉัยตนเองของโดรนเสร็จ หาก DJI Fly ไม่แสดงค่าเตือนความผิดปกติใด ๆ คุณสามารถสตาร์ทมอเตอร์ได้
6. กดก้านคันเร่งเบา ๆ เพื่อขึ้นบิน
7. ในการลงจอด ให้นับอยู่กับที่เหนือพื้นผิวที่เสมอกัน และดันก้านคันเร่งลงเพื่อลดระดับ
8. หลังจากการลงจอด ดันคันบังคับลงและค้างไว้จนกว่ามอเตอร์จะหยุดทำงาน
9. ปิดโดรนก่อนปิดรีโมทคอนโทรล

3.5 การบันทึกเสียงผ่านแอป

เมื่อใช้โดรนร่วมกับรีโมทคอนโทรล DJI RC-N3 จะสามารถใช้การบันทึกเสียงผ่านแอปได้ ให้แตะที่ **•••** > **กล้อง** ในมุมมองกล้องของแอปเพื่อเปิดใช้งานการบันทึกแอป เสียงจะถูกบันทึกโดยอุปกรณ์บันทึกเสียงที่เกี่ยวข้อง ในขณะที่โดรนบันทึกวิดีโอ ไอคอนไมโครโฟนจะปรากฏขึ้นในไลฟ์วิว



- ห้ามปิดหน้าจอหรือเปลี่ยนไปใช้แอปอื่นระหว่างที่บันทึก



- อุปกรณ์บันทึกเสียงที่รองรับ ได้แก่ ไมโครโฟนในตัวของสมาร์ตโฟนและอุปกรณ์สูง การใช้อุปกรณ์สูงบางรุ่นอาจทำให้เกิดปัญหาความเข้ากันได้ของการบันทึกเสียง โปรดอย่าลืมทดสอบก่อนบันทึก
 - คุณสามารถเปิดหรือปิดการบันทึกเสียงได้ก่อนการบันทึกเท่านั้น
 - เมื่อดูหรือดาวน์โหลดวิดีโอในมุมมองอัลบั้มใน DJI Fly เสียงที่บันทึกโดยใช้ฟังก์ชันบันทึกเสียงจะผสานเข้ากับไฟล์วิดีโอโดยอัตโนมัติ
-

3.6 วิดีโอแนะนำการใช้งานและเคล็ดลับ

1. เลือกโหมดการใช้งานกิมบอลที่ต้องการใน DJI Fly
2. ขอแนะนำให้ถ่ายภาพหรือบันทึกวิดีโอเมื่อบินในโหมด Normal หรือ Cine
3. ห้ามบินในสภาพอากาศที่เลวร้าย เช่น ในวันที่ฝนตกหรือมีลมแรง
4. เลือกการตั้งค่ากล้องที่เหมาะสมกับความต้องการของคุณที่สุด
5. ทำการทดสอบการบินเพื่อสร้างเส้นทางการบิน และดูสภาพแวดล้อมก่อนบินจริง
6. กดก้านควบคุมลงเบา ๆ เพื่อให้การเคลื่อนที่ของโดรนเป็นไปอย่างราบรื่นและเสถียร

โหมดการบินอัจฉริยะ

4 โหมดโดรนอัจฉริยะ



ขอแนะนำให้คลิกลิงก์ด้านล่างหรือสแกนรหัส QR เพื่อชมวิดีโอสอนการใช้งาน



<https://www.dji.com/lito-1/video>

4.1 FocusTrack

สเปดไลท์

ช่วยให้กล้องกิมบอลหันไปทางวัตถุตลอดเวลาขณะที่คุณควบคุมการบินด้วยตนเอง

เมื่อระบบการมองเห็นทำงานตามปกติ โดรนจะหลบหลีกหรือเบรกเมื่อตรวจพบสิ่งกีดขวาง ตามการดำเนินการหลบหลีกสิ่งกีดขวางที่ตั้งค่าไว้ใน DJI Fly

การหลบหลีกสิ่งกีดขวางถูกปิดใช้งานในโหมดกีฬา

วัตถุที่รองรับ:

- วัตถุที่อยู่นิ่ง
- วัตถุที่เคลื่อนไหว (เฉพาะยานพาหนะ เรือ และผู้คนเท่านั้น)

จุดสนใจ (POI)

ช่วยให้โดรนบินวนรอบวัตถุ

โดรนจะหลบหลีกสิ่งกีดขวางโดยไม่คำนึงถึงการตั้งค่าโหมดการบินหรือการดำเนินการหลบหลีกสิ่งกีดขวางใน DJI Fly เมื่อระบบการมองเห็นทำงานตามปกติ

วัตถุที่รองรับ:

- วัตถุที่อยู่นิ่ง
- วัตถุที่เคลื่อนไหว (เฉพาะยานพาหนะ เรือ และผู้คนเท่านั้น)

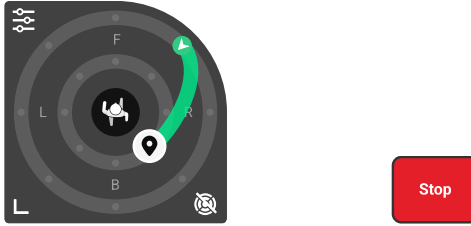
ActiveTrack

โดรนจะติดตามวัตถุ

แตะหรือเลื่อนวงล้อติดตามเพื่อเปลี่ยนทิศทางการติดตาม และโดรนจะบินโดยอัตโนมัติจากตำแหน่งปัจจุบัน

ตามเส้นทางที่สร้างขึ้นไปยังทิศทางการติดตาม ที่เลือกและติดตามต่อไป ผู้ใช้ยังสามารถปรับทิศทาง

การติดตาม ความสูง และระยะห่างได้ด้วยตนเองโดยใช้ก้านควบคุม และไอคอนการตั้งค่า FocusTrack เพื่อตั้งค่าพารามิเตอร์การติดตามในแอป



โดรนจะหลบหลีกสิ่งกีดขวางโดยไม่คำนึงถึงการตั้งค่าโหมดการบินหรือการดำเนินการหลบหลีกสิ่งกีดขวางใน DJI Fly เมื่อระบบการมองเห็นทำงานตามปกติ

วัตถุที่รองรับ:

วัตถุที่เคลื่อนไหว (เฉพาะยานพาหนะ เรือ และผู้คนเท่านั้น)

ใน ActiveTrack ช่วงระยะทางและความสูงที่รองรับระหว่างโดรนและวัตถุระบุไว้ด้านล่าง

วัตถุ	ผู้คน	พาหนะ/เรือ
ระยะทางแนวราบ	5-20 ม.	6-100 ม.
ความสูง	0.5-15 ม.	6-100 ม.

- ⚠️ โดรนจะบินไปยังระยะทางและช่วงระดับความสูงที่รองรับหากระยะทางและความสูงอยู่นอกช่วงเมื่อ ActiveTrack เริ่มต้นขึ้น
- ขอนแนะนำว่าความเร็วของวัตถุที่เคลื่อนที่นั้นไม่ควรเกิน 12 ม./วินาที ไม่เช่นนั้นโดรนจะไม่สามารถติดตามได้อย่างเหมาะสม



หมายเหตุ

- ⚠️ โดรนไม่สามารถหลีกเลี่ยงวัตถุที่เคลื่อนที่ได้ เช่น ผู้คน สัตว์ หรือยานพาหนะ เมื่อใช้ FocusTrack ให้ใส่ใจกับสภาพแวดล้อมโดยรอบเพื่อความปลอดภัยในการบิน
- ห้ามใช้ FocusTrack ในพื้นที่ที่มีสิ่งของเล็ก ๆ หรือเล็กมาก (เช่น กิ่งไม้หรือสายไฟฟ้า) หรือวัตถุโปร่งแสง (เช่น น้ำหรือแก้ว) หรือพื้นผิวสีเดียว (เช่น พลาสติกสีขาว)
- เตรียมกดปุ่มหยุดบินชั่วคราวบนรีโมทคอนโทรลเสมอ หรือแตะ **Stop** ใน DJI Fly เพื่อควบคุมโดรนด้วยตนเองในกรณีที่เกิดสถานการณ์ฉุกเฉิน
- โปรดระมัดระวังเป็นพิเศษเมื่อใช้ FocusTrack ในสถานการณ์ดังต่อไปนี้:
 - ♦ วัตถุที่ติดตามไม่ได้เคลื่อนที่อยู่นิ่งในระนาบเดียวกัน

- วัตถุที่ติดตามอยู่เปลี่ยนรูปร่างอย่างมากขณะที่กำลังเคลื่อนที่
 - วัตถุที่ติดตามอยู่หายไปช่วงเวลาหนึ่ง
 - วัตถุที่ติดตามอยู่ในพื้นที่สี่เหลี่ยมขนาดใหญ่ เช่น พื้นที่ที่ปกคลุมด้วยหิมะหรือทะเลทราย
 - วัตถุที่ติดตามอยู่มีสี่เหลี่ยมหรือลวดลายเดียวกับสภาพแวดล้อม
 - สภาพแสงที่มืดมาก (<5 ลักซ์) หรือสว่างมาก (>100,000 ลักซ์)
 - โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณทำตามกฎหมายและข้อกำหนดด้านความเป็นส่วนตัวของพื้นที่นั้น ๆ เมื่อใช้งาน FocusTrack
 - ขอบเขื่อน้ำให้ติดตามเฉพาะยานยนต์ เรือ และผู้คน (ยกเว้นเด็ก) บินด้วยความระมัดระวังเมื่อติดตามวัตถุอื่น ๆ
 - สำหรับวัตถุเคลื่อนที่ที่รองรับ ยานพาหนะหมายถึงรถยนต์และเรือขนาดเล็กถึงขนาดกลาง อย่าติดตามรถยนต์หรือเรือรุ่นควบคุมระยะไกล
 - วัตถุที่ติดตามอยู่อาจสลับไปเป็นวัตถุอื่นโดยไม่ตั้งใจ เมื่อวัตถุผ่านเข้าไปใกล้กัน
-

ใช้ FocusTrack

ก่อนเปิดใช้ FocusTrack ตรวจสอบให้แน่ใจว่าสภาพแวดล้อมการบินเปิดโล่ง ไม่มีสิ่งกีดขวาง และมีแสงสว่างเพียงพอ


แตะไอคอน FocusTrack  ที่ด้านซ้ายของมุมมองกล้อง หรือเลือกวัตถุบนหน้าจอเพื่อเปิดใช้งาน FocusTrack หลังจากเปิดใช้งานแล้ว ให้แตะไอคอน FocusTrack  อีกครั้งเพื่อออก

 ระหว่างการใช้งาน ให้กดปุ่มหยุดการบินชั่วคราวบนรีโมทคอนโทรลเพื่อยกเลิกการเลือกวัตถุ

4.2 MasterShots




โดรนจะเลือกเส้นทางการบินที่กำหนดไว้ล่วงหน้าตามประเภทของวัตถุและระยะทาง และถ่ายภาพทางอากาศแบบคลาสสิกหลายรูปแบบโดยอัตโนมัติ

หมายเหตุ

-  ใช้ MasterShots ในตำแหน่งที่ไม่มีอาคารหรือสิ่งกีดขวางอื่นใด ตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่มีคน สัตว์ หรือสิ่งกีดขวางอื่น ๆ ในเส้นทางบิน
- หมั่นสังเกตสิ่งกีดขวางรอบ ๆ โดรน และใช้รีโมทคอนโทรลเพื่อหลีกเลี่ยงไม่ให้โดรนโดนชนหรือกีดขวาง
- ห้ามใช้ MasterShots ในสถานการณ์ดังต่อไปนี้:

- เมื่อวัตถุถูกกีดขวางในช่วงเวลาหนึ่ง หรืออยู่นอกขอบเขตการมองเห็น
- เมื่อวัตถุอยู่ในพื้นที่สี่เหลี่ยมขนาดใหญ่ เช่น พื้นที่ที่ปกคลุมด้วยหินหรือทะเลทราย
- เมื่อวัตถุมีสีหรือลวดลายใกล้เคียงกับสภาพแวดล้อม
- เมื่อวัตถุอยู่บนอากาศ
- เมื่อวัตถุเคลื่อนที่อย่างรวดเร็ว
- สภาพแสงที่มืดมาก (<5 ลักซ์) หรือสว่างมาก (>100,000 ลักซ์)
- ห้ามใช้ MasterShots ในบริเวณใกล้กับตัวอาคาร หรือบริเวณที่สัญญาณ GNSS อ่อน มีฉะนั้นเส้นทางการบินอาจจะไม่เสถียร
- โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณปฏิบัติตามกฎหมายและข้อกำหนดด้านความเป็นส่วนตัวของพื้นที่นั้น ๆ เมื่อใช้งาน MasterShots


การใช้งาน MasterShots

1. แตะที่ไอคอนโหมดการถ่ายภาพที่ด้านขวาของมุมมองกล้องและเลือก MasterShots 
2. หลังจากจลาจลเพื่อเลือกวัตถุและปรับพื้นที่การถ่ายภาพแล้ว ให้แตะ  เพื่อเริ่มบันทึก จากนั้นโดรนจะเริ่มบินและเริ่มบันทึกโดยอัตโนมัติ โดรนจะบินกลับไปยังตำแหน่งเดิม เมื่อบันทึกเสร็จเรียบร้อยแล้ว
3. แตะ  หรือกดปุ่ม Flight Pause (หยุดการบินชั่วคราว) บนรีโมตคอนโทรลหนึ่งครั้ง โดรนจะออกจาก MasterShots ทันทีและบินอยู่กับที่

4.3 QuickShots




QuickShots มีโหมดการถ่ายภาพหลายโหมด โดรนจะบันทึกภาพโดยอัตโนมัติตามโหมดการถ่ายภาพที่เลือก และจะสร้างวิดีโอขนาดสั้น

หมายเหตุ

-  • ตรวจสอบให้แน่ใจว่ามีพื้นที่เพียงพอเมื่อใช้โหมด Boomerang ตรวจสอบให้มียังมีอย่างน้อย 30 เมตร (99 ฟุต) รอบโดรนและมีพื้นที่เหนือโดรนอย่างน้อย 10 เมตร (33 ฟุต)
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่ามีพื้นที่เพียงพอเมื่อใช้โหมด Asteroid ตรวจสอบให้มีพื้นที่ด้านหลังอย่างน้อย 40 เมตร (131 ฟุต) และพื้นที่ด้านบนเหนือโดรน 50 เมตร (164 ฟุต)
- ใช้ QuickShots ในบริเวณที่ไม่มีอาคารหรือสิ่งกีดขวางอื่นใด ตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่มีคน สัตว์ หรือสิ่งกีดขวางอื่น ๆ ในเส้นทางบิน
- หมั่นสังเกตวัตถุรอบ ๆ โดรน และใช้รีโมตคอนโทรลเพื่อหลีกเลี่ยงไม่ให้โดรนโดนชนหรือกีดขวาง
- ห้ามใช้ QuickShots ในสถานการณ์ดังต่อไปนี้:

- เมื่อวัตถุถูกกีดขวางในช่วงเวลาหนึ่ง หรืออยู่นอกขอบเขตการมองเห็น
 - เมื่อวัตถุอยู่ในพื้นที่ที่สี่เหลี่ยมขนาดใหญ่ เช่น พื้นที่ที่ปกคลุมด้วยหินหรือทะเลทราย
 - เมื่อวัตถุมีสีหรือลวดลายใกล้เคียงกับสภาพแวดล้อม
 - เมื่อวัตถุอยู่บนอากาศ
 - เมื่อวัตถุเคลื่อนที่อย่างรวดเร็ว
 - สภาพแสงที่มืดมาก (<5 ลักซ์) หรือสว่างมาก (>100,000 ลักซ์)
- ห้ามใช้ QuickShots ในบริเวณใกล้กับตัวอาคาร หรือบริเวณที่สัญญาณ GNSS อ่อน มิฉะนั้น เส้นทางการบินจะไม่เสถียร
 - โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณทำตามกฎหมายและข้อกำหนดด้านความเป็นส่วนตัวของท้องถิ่น เมื่อใช้งาน QuickShots




การใช้ QuickShots

1. แตะที่ไอคอนโหมดการถ่ายภาพที่ด้านขวาของมุมมองกล้องและเลือก QuickShots 
2. หลังจากที่คุณเลือกตัวเลือกหนึ่งในโหมดย่อยแล้ว แตะที่ไอคอนบวกหรือลบ-เลือกวัตถุบนหน้าจอ จากนั้นแตะ  เพื่อเริ่มถ่ายภาพ โดรนจะบันทึกฟุตเทจขณะบินโดรนตามที่ตั้งไว้ล่วงหน้าจากตัวเลือกที่เลือก และจัดทำวิดีโอในภายหลัง โดรนจะบินกลับไปยังตำแหน่งเดิม เมื่อบันทึกเสร็จเรียบร้อยแล้ว
3. แตะ  หรือกดปุ่ม Flight Pause (หยุดการบินชั่วคราว) บนรีโมตคอนโทรลหนึ่งครั้ง โดรนจะออกจาก QuickShots ทันทีและบินอยู่กับที่

4.4 Hyperlapse


Hyperlapse จะถ่ายภาพจำนวนหนึ่งตามช่วงเวลา จากนั้นจะรวบรวมภาพถ่ายเหล่านี้เป็นวิดีโอที่มีความยาวไม่กี่วินาที เหมาะสำหรับการบันทึกฉากที่มีองค์ประกอบเคลื่อนไหว เช่น การจราจร เมฆลอย และพระอาทิตย์ขึ้นและตกดิน

การใช้ Hyperlapse


1. แตะที่ไอคอนโหมดการถ่ายภาพจากมุมมองกล้อง แล้วเลือก Hyperlapse 
2. เลือกโหมด Hyperlapse หลังจากตั้งค่าพารามิเตอร์ที่เกี่ยวข้องแล้ว แตะปุ่มชัตเตอร์/บันทึก  เพื่อเริ่มกระบวนการ
3. แตะ  หรือกดปุ่มหยุดบนรีโมตคอนโทรล โดรนจะออกจาก Hyperlapse และบินอยู่กับที่

4.5 ระบบควบคุมความเร็วคงที่

ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติช่วยให้สามารถเลือกความเร็วในการบิน ทำให้การควบคุมง่ายขึ้นและการเคลื่อนไหวของกล้องราบรื่นยิ่งขึ้น ขณะบินลาดตระเวน คุณสามารถขยับก้านควบคุมเพิ่มเติมเพื่อให้ได้การเคลื่อนไหวกล้องแบบไดนามิก เช่น การหมุนวนขึ้น

-  • การหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวางในระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติจะเป็นไปตามโหมดการบินปัจจุบัน โปรดทำการบินด้วยความระมัดระวัง

การใช้ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ

1. ตั้งค่าปุ่มที่กำหนดเองได้หนึ่งปุ่มบนรีโมทคอนโทรลให้เป็นระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ
2. ขณะต้นก้านควบคุม ให้กดปุ่ม Cruise Control (ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ) แล้วโดรนจะบินโดยอัตโนมัติที่ความเร็วปัจจุบัน
3. กดปุ่ม Flight Pause (หยุดการบินชั่วคราว) บนรีโมทคอนโทรลหนึ่งครั้ง หรือแตะ  เพื่อออกจากระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ

โอบุ

5 โดรน

5.1 โหมดการบิน

โดรนรองรับโหมดการบินต่อไปนี้ ซึ่งสามารถเปลี่ยนได้ผ่านสวิตช์โหมดการบินบนรีโมตคอนโทรล

Normal Mode (โหมดปกติ): โหมดนี้เหมาะสำหรับการบินส่วนใหญ่ โดรนสามารถบินอยู่กับที่ได้อย่างตรงจุด เสถียร และใช้โหมดการบินอัจฉริยะได้

Sport Mode (โหมด Sport): ความเร็วในการบินในแนวราบสูงสุดของโดรนจะเพิ่มขึ้นเมื่อเปรียบเทียบกับโหมด Normal โปรดทราบว่า การหลบหลีกสิ่งกีดขวางถูกปิดใช้งานในโหมด Sport

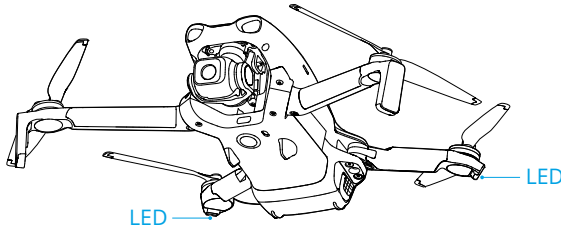
Cine Mode (โหมด Cine): โหมด Cine จะอิงตามโหมด Normal แต่จำกัดความเร็วในการบินเพื่อให้โดรนทรงตัวได้ดีขึ้นระหว่างการบันทึก

โดรนจะเปลี่ยนเป็นโหมด Attitude (ATTI) โดยอัตโนมัติ เมื่อระบบการมองเห็นใช้งานไม่ได้หรือปิดใช้งาน และสัญญาณ GNSS อ่อนหรือเริ่มทึบโดรนบกวอน ในโหมด ATTI โดรนจะถูกควบคุมจากสภาวะแวดล้อมได้ง่ายขึ้น ปัจจัยของสภาพแวดล้อม เช่น ลม จะส่งผลให้โดรนถูกพัดไปตามแนวราบซึ่งอาจส่งผลให้เกิดอันตรายได้ โดยเฉพาะเมื่อบินในพื้นที่จำกัด โดรนไม่สามารถบินอยู่กับที่หรือเบรกโดยอัตโนมัติ ดังนั้นนักบินควรนำโดรนลงจอดโดยเร็วที่สุดเพื่อหลีกเลี่ยงอุบัติเหตุ

- 💡 • โหมดการบินจะใช้งานได้ดีเฉพาะกับการบินแบบแมนนวลและระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติเท่านั้น
- ⚠️ • ระบบการมองเห็นจะใช้งานไม่ได้ในโหมด Sport นั่นหมายถึงโดรนไม่สามารถตรวจจับสิ่งกีดขวางในเส้นทางได้โดยอัตโนมัติ คุณต้องตื่นตัวต่อสภาพแวดล้อมโดยรอบอยู่เสมอและควบคุมโดรนให้หลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวาง
- อัตราความเร็วสูงสุดและระยะทางการเบรกของโดรนจะเพิ่มขึ้นอย่างมากในโหมด Sport ต้องมีระยะทางการเบรกต่ำสุด 40 เมตรในสภาพแวดล้อมที่ไม่มีลม
- จำเป็นต้องมีระยะทางการเบรกขั้นต่ำ 15 เมตรในสภาพแวดล้อมที่ไม่มีลมในขณะที่โดรนบินขึ้นและลงในโหมด Sport หรือโหมด Normal
- การตอบสนองของโดรนจะเพิ่มขึ้นอย่างมากในโหมด Sport ซึ่งหมายถึงหากขยับก้านควบคุมเพียงเล็กน้อยบนรีโมตคอนโทรล โดรนจะเคลื่อนที่ไปได้ไกลมาก ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณมีพื้นที่เพียงพอในการบิน
- คุณอาจพบว่าภาพในวิดีโอที่บันทึกในโหมด Sport สั่นไหว






5.2 ไฟแสดงสถานะของโดรน






โดรนมีไฟแสดงสถานะโดรนสองตัว



เมื่อโดรนเปิดทำงานแต่มอเตอร์ไม่ทำงาน ไฟแสดงสถานะโดรนจะแสดงสถานะปัจจุบันของโดรน


คำอธิบายไฟแสดงสถานะโดรน

สภาวะปกติ		
	ไฟกะพริบเป็นสีแดง เหลือง และเขียวสลับกัน	เปิดเครื่องและทดสอบการวิเคราะห์ตนเองของโดรน
 × 4	กะพริบเป็นสีเหลืองสี่ครั้ง	กำลังอุ่นเครื่อง
	กะพริบเป็นสีเขียวซ้ำ ๆ	เปิดใช้งาน GNSS
 × 2	กะพริบเป็นสีเขียวสองครั้งซ้ำ ๆ	เปิดใช้งานระบบการมองเห็น
	กะพริบเป็นสีเหลืองซ้ำ ๆ	ปิดใช้งานระบบ GNSS และระบบการมองเห็น (เปิดใช้งานโหมด ATTI)

สภาวะส่งสัญญาณเตือน		
	กะพริบเป็นสีเหลืองเร็ว ๆ	สัญญาณจากรีโมทคอนโทรลขาดหาย
	กะพริบสีแดงซ้ำ ๆ	การบินขึ้นถูกปิดใช้งาน (เช่น แบตเตอรี่ต่ำ) ^[1]
	กะพริบเป็นสีแดงเร็ว ๆ	แบตเตอรี่ใกล้หมด
 —	สีแดงไม่กะพริบ	มีความผิดปกติร้ายแรง
	กะพริบสีแดงและสีเหลืองสลับกัน	จำเป็นต้องมีการปรับเทียบเข็มทิศ

[1] หากโดรนไม่สามารถบินขึ้นได้ในขณะที่ไฟแสดงสถานะกะพริบเป็นสีแดงอย่างซ้ำ ๆ โปรดดูข้อความเตือนในDJI Fly

หลังจากมอเตอร์เริ่มทำงาน ไฟแสดงสถานะโดรนจะกะพริบเป็นสีเขียว ขณะที่อยู่บนพื้นดินใหญ่ ไฟแสดงสถานะทางด้านซ้ายของโดรนจะกะพริบเป็นสีแดง และไฟแสดงสถานะทางด้านขวาจะกะพริบเป็นสีเขียว

 • ข้อกำหนดเกี่ยวกับสภาพแสงอาจแตกต่างกันไปในแต่ละภูมิภาค กรุณาตรวจสอบกฎหมายและระเบียบปฏิบัติในท้องถิ่น

5.3 กลับจุดขึ้นบิน

โปรดอ่านเนื้อหาในส่วนนี้ให้ละเอียดเพื่อให้คุ้นเคยกับลักษณะการทำงานของโดรนในโหมด Return to Home (บินกลับจุดขึ้นบิน หรือ RTH)

ฟังก์ชัน Return to Home (RTH) คือการที่โดรนบินกลับมายังจุดขึ้นบินที่บันทึกไว้ล่าสุดโดยอัตโนมัติ ฟังก์ชัน RTH สามารถเริ่มทำงานได้สามวิธี ได้แก่ เมื่อผู้ใช้ตั้งใจเปิดใช้งานฟังก์ชัน RTH, โดรนมีแบตเตอรี่เหลือน้อย หรือสัญญาณควบคุมรีโมทคอนโทรลขาดหายไ (RTH แบบสูญเสียการเชื่อมต่อ (Failsafe RTH) จะเริ่มทำงาน) หากบันทึกจุดขึ้นบินของโดรนได้สำเร็จ และระบบกำหนดตำแหน่งทำงานได้ตามปกติ เมื่อฟังก์ชัน RTH ทำงาน โดรนจะบินกลับและลงจอดที่จุดขึ้นบินโดยอัตโนมัติ

- จุดขึ้นบิน: ระบบจะบันทึกจุดขึ้นบินเมื่อขึ้นบินทุกครั้ง that โดรนมีสัญญาณ GNSS ที่แรง > 26 หรือมีแสงสว่างเพียงพอ หลังจากที่ได้บันทึกจุดขึ้นบินแล้ว DJI Fly จะส่งเสียงแจ้งเตือน หากจำเป็น ต้องอัปเดตจุดขึ้นบินในระหว่างการบิน (เช่น หากคุณได้เปลี่ยนตำแหน่งของคุณ) สามารถอัปเดตจุดขึ้นบินได้ด้วยตนเองในหน้า ****> ความปลอดภัย** ใน DJI Fly

ระหว่าง RTH เส้นทาง AR RTH จะแสดงบนมุมมองกล้องเพื่อช่วยให้คุณเห็นเส้นทางบินกลับและตรวจสอบความปลอดภัยในการบิน และมุมมองกล้องจะแสดงจุดขึ้นบิน AR ด้วย เมื่อโดรนถึงพื้นที่เหนือจุดขึ้นบินแล้ว กล้องก็มบอจะพลิกองอัตโนมัติ การติดตาม AR ของโดรนจะปรากฏในมุมมองกล้องเมื่อโดรนใกล้ถึงพื้นดิน ช่วยให้คุณควบคุมการลงจอดของโดรนได้แม่นยำในตำแหน่งที่ต้องการ

จุดขึ้นบิน AR, เส้นทาง AR RTH และการติดตาม AR ของโดรนจะแสดงในมุมมองกล้องตามค่าเริ่มต้น สามารถเปลี่ยนการแสดงผลได้ใน ****> ความปลอดภัย > การตั้งค่า AR**

- ใช้เส้นทาง AR RTH เพื่อการอ้างอิงเท่านั้น และอาจออกนอกเส้นทางไปจากเส้นทางการบินจริงในสถานการณ์ที่แตกต่างกัน โปรดดูคู่มือหน้าจอร์หว่าง RTH อยู่เสมอ โปรดทำการบินด้วยความระมัดระวัง
- ระหว่าง RTH โดรนจะปรับการก้มเงยของกิมบอลโดยอัตโนมัติเพื่อช้กล้องไปยังเส้นทาง RTH ตามค่าเริ่มต้น ใช้ปุ่มหมุนปรับกิมบอลเพื่อปรับการวางแนวของกล้อง หรือกดปุ่มที่ปรับแต่งได้บนรีโมทคอนโทรล เพื่อปรับตำแหน่งให้กล้องอยู่จุดศูนย์กลาง จะหยุดโดรนไม่ให้ปรับการก้มเงยของกิมบอลโดยอัตโนมัติ ซึ่งอาจทำให้ไม่สามารถดูเส้นทาง AR RTH ได้


ข้อควรรู้

- โดรนอาจไม่สามารถบินกลับไปยังจุดขึ้นบินได้ตามปกติ หากระบบกำหนดตำแหน่งทำงานผิดปกติ ระหว่าง Failsafe RTH โดรนอาจเข้าสู่โหมด ATTI และลงจอดโดยอัตโนมัติ หากระบบกำหนดตำแหน่งทำงานผิดปกติ
- เมื่อไม่มี GNSS ห้ามบินเหนือผิวน้ำ อากาศที่มีพื้นผิวเป็นกระจก หรือในสถานการณ์ที่ความสูงเหนือพื้นดินมากกว่า 30 เมตร หากระบบกำหนดตำแหน่งทำงานผิดปกติ โดรนจะเข้าสู่โหมด ATTI
- การตั้งระดับความสูงในโหมด RTH ที่เหมาะสมก่อนการบินเป็นสิ่งสำคัญ เปิด DJI Fly และตั้งระดับความสูง RTH

- โดรนจะไม่สามารถตรวจจับสิ่งกีดขวางในระหว่างที่ RTH ได้หากสภาพแวดล้อมไม่เหมาะสมต่อระบบการตรวจจับ
- GEO zone อาจส่งผลต่อ RTH หลักเนื่องการบินใกล้กับ GEO zone
- หากความเร็วลมแรงเกินไป โดรนอาจไม่สามารถบินกลับไปยังจุดขึ้นบินได้ โปรดใช้ความระมัดระวังในการบินโดรน
- โปรดระมัดระวังวัตถุขนาดเล็กหรือเล็กมาก (เช่น กิ่งไม้หรือสายไฟ) หรือวัตถุโปร่งแสง (เช่น น้ำหรือแก้ว) ในระหว่างที่อยู่ในโหมด RTH ออกจาก RTH และควบคุมโดรนด้วยตนเองในกรณีฉุกเฉิน
- ตั้งค่า Advanced RTH เป็น **Preset (ตั้งไว้ล่วงหน้า)** หากมีสายหรือเสาส่งสัญญาณที่โดรนไม่สามารถเสียบได้ในเส้นทาง RTH และตรวจสอบให้แน่ใจว่าระดับความสูง RTH สูงกว่าสิ่งกีดขวางทั้งหมด
- โดรนจะเบรกและกลับจุดขึ้นบินตามการตั้งค่าล่าสุด หากการตั้งค่า **Advanced RTH (RTH ขั้นสูง)** ใน DJI Fly มีการเปลี่ยนแปลงระหว่าง RTH
- หากปรับระดับการบินสูงสุดไว้ต่ำกว่าระดับความสูงปัจจุบันระหว่าง RTH โดรนจะลดระดับลงมาที่ระดับความสูงสูงสุดก่อนแล้วกลับจุดขึ้นบินต่อไป
- ไม่สามารถเปลี่ยนระดับความสูง RTH ระหว่าง RTH ได้
- หากมีความแตกต่างอย่างมากระหว่างระดับความสูงปัจจุบันและระดับความสูง RTH จะไม่สามารถคำนวณปริมาณพลังงานแบตเตอรี่ที่ใช้ได้อย่างถูกต้อง เนื่องจากความแตกต่างของความเร็วลมที่ระดับความสูงต่างกัน ให้ความสนใจเป็นพิเศษกับการแจ้งเตือนพลังงานแบตเตอรี่และค่าเตือนใน DJI Fly
- เมื่อสัญญาณรีโมตคอนโทรลเป็นปกติในระหว่างที่ใช้ RTH ขั้นสูง สามารถใช้คั่นโยกการเดินหน้า/ถอยหลัง (Pitch) เพื่อควบคุมความเร็วการบินได้ แต่ไม่สามารถควบคุมทิศทางและระดับความสูงได้ และไม่สามารถควบคุมโดรนให้บินไปทางซ้ายหรือขวาได้ การดันคั่นโยกการเดินหน้า/ถอยหลัง (Pitch) อย่างต่อเนื่องเพื่อเร่งจะใช้พลังงานแบตเตอรี่ให้หมดเร็วขึ้น โดรนไม่สามารถเสียบสิ่งกีดขวางได้ หากความเร็วในการบินสูงกว่าความเร็วในการรับรู้สิ่งกีดขวางแบบมีประสิทธิภาพ โดรนจะเบรกและบินอยู่กับที่ และออกจากโหมด RTH หากกดคั่นโยกลงจนสุด หลังจากปล่อยคั่นโยกการเดินหน้า/ถอยหลัง (Pitch) แล้ว จะสามารถควบคุมโดรนได้
- หากโดรนบินขึ้นถึงขีดจำกัดระดับความสูงของตำแหน่งโดรนในปัจจุบันหรือของจุดขึ้นบิน ในขณะที่โดรนบินขึ้นในระหว่างอยู่ใน RTH ที่ตั้งไว้ล่วงหน้า โดรนจะหยุดบินขึ้นและบินกลับไปที่จุดขึ้นบินที่ระดับความสูงปัจจุบัน โปรดให้ความสนใจกับความปลอดภัยของการบินในระหว่าง RTH
- หากจุดขึ้นบินอยู่ในเขตจำกัดความสูงแต่โดรนไม่ได้อยู่ในเขตดังกล่าว เมื่อโดรนบินไปถึงเขตจำกัดความสูงแล้ว โดรนจะลดระดับต่ำกว่าขีดจำกัดระดับความสูง ซึ่งอาจต่ำกว่าระดับความสูง RTH ที่ตั้งไว้ โปรดใช้ความระมัดระวังในการบินโดรน
- หากสภาพแวดล้อมโดยรอบซับซ้อนเกินกว่าจะทำ RTH ให้สมบูรณ์ โดรนจะออกจาก RTH แม้ว่าระบบการตรวจจับจะทำงานได้ถูกต้องก็ตาม
- ไม่สามารถเปิดใช้งาน RTH ขณะลงจอดโดยอัตโนมัติได้


RTH ชั้นสูง

เมื่อเปิดใช้งาน RTH ชั้นสูง โดรนจะวางแผนเส้นทาง RTH ที่ดีที่สุดโดยอัตโนมัติ ซึ่งจะแสดงใน DJI Fly และปรับตามสภาวะแวดล้อม ในระหว่างใช้งานโหมด RTH โดรนจะปรับความเร็วการบินโดยอัตโนมัติตามปัจจัยด้านสิ่งแวดล้อม เช่น ความเร็วลม ทิศทางลมและสิ่งกีดขวาง

หากสัญญาณควบคุมระหว่างรีโมตคอนโทรลกับโดรนเสถียร สามารถออกจาก RTH ได้โดยแตะที่  ใน DJI Fly หรือกดปุ่ม RTH บนรีโมตคอนโทรล หลังจากออกจากโหมด RTH คุณจะกลับมาควบคุมโดรนได้ตามเดิม

วิธีการเปิดใช้งาน

ผู้ใช้เปิดใช้งาน RTH สำเร็จ

ระหว่างการบิน คุณสามารถเปิดใช้ RTH โดยกดปุ่ม RTH บนรีโมตคอนโทรลค้างไว้ หรือแตะที่  ที่ด้านซ้ายของมุมมองกล้อง จากนั้นกดไอคอน RTH ค้าง


หากสัญญาณรีโมตคอนโทรลขาดหายระหว่างการกลับสู่จุดเริ่มต้น (RTH) โดรนจะดำเนินขั้นตอน RTH ต่อไปโดยไม่คำนึงถึงการตั้งค่าการทำงานเมื่อสัญญาณขาดหายที่ได้กำหนดไว้ล่วงหน้า

ระดับแบตเตอรี่โดรนต่ำ

ระหว่างบิน ข้อความแจ้งเตือนจะปรากฏเมื่อระดับแบตเตอรี่ต่ำและเพียงพอสำหรับการบินไปที่จุดขึ้นบินเท่านั้น DJI Fly หากคุณแตะเพื่อยืนยัน RTH หรือไม่ดำเนินการก่อนการนับถอยหลังสิ้นสุดลง โดรนจะเริ่ม RTH แบตเตอรี่ต่ำโดยอัตโนมัติ

หากคุณยกเลิกการแจ้งเตือน RTH แบตเตอรี่ต่ำและบินโดรนต่อ โดรนจะลงจอดโดยอัตโนมัติ เมื่อระดับแบตเตอรี่ปัจจุบันให้พลังงานกับโดรนได้เพียงพอในการลดระดับลงจากความสูงปัจจุบันเท่านั้น

การลงจอดอัตโนมัติไม่สามารถยกเลิกได้ แต่คุณยังคงสามารถบินโดรนในแนวราบได้โดยการขยับคันบังคับบังคับเกยและก้านบังคับการเอียง และเปลี่ยนความเร็วการลดระดับของโดรนได้โดยการขยับคันคันเร่ง บินโดรนไปยังพื้นที่ที่เหมาะสมและลงจอดโดยเร็วที่สุด

-
-  • เมื่อระดับแบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะต่ำเกินไปและมีพลังงานไม่เพียงพอที่จะบินกลับจุดขึ้นบิน ให้นำโดรนลงจอดโดยเร็วที่สุด การดำเนินการล่าช้าจะทำให้แรงขับเคลื่อนลดลงอย่างต่อเนื่อง และอาจนำไปสู่การตกอย่างไม่สามารถควบคุมได้เมื่อพลังงานหมดอย่างสิ้นเชิง เหตุการณ์นี้อาจทำให้โดรนได้รับความเสียหาย สร้างความเสียหายต่อทรัพย์สินของบุคคลที่สาม หรือก่อให้เกิดอันตรายต่อร่างกาย
 - อย่างดันทันทีขึ้นเครื่องระหว่างการลงจอดอัตโนมัติ มิฉะนั้น โดรนจะเกิดการลดแรงขับเคลื่อนอย่างต่อเนื่องและอาจตกหลังจากที่พลังงานแบตเตอรี่หมดอย่างสิ้นเชิง
-

สัญญาณรีโมตคอนโทรลขาดหาย

เมื่อสัญญาณรีโมตคอนโทรลขาดหายเป็นานกว่า 6 วินาที โดรนจะเริ่มใช้งาน Failsafe RTH โดยอัตโนมัติหากมีการตั้งค่าการดำเนินการเมื่อสัญญาณขาดหายเป็น RTH การดำเนินการนี้สามารถตั้งค่าเป็น Hover หรือ Landing ได้เช่นกัน

เมื่อมีแสงสว่างเพียงพอและสภาพแวดล้อมที่เหมาะสมต่อระบบการมองเห็น DJI Fly จะแสดงเส้นทาง RTH ที่ โดรนสร้างขึ้นก่อนที่สัญญาณจะหายไป โดรนจะเริ่ม RTH โดยใช้ RTH ขึ้นสูงตามการตั้งค่า RTH โดรนจะยังคงอยู่ในโหมด RTH แม้ว่าสัญญาณรีโมตคอนโทรลจะกลับมาทำงานตามปกติ DJI Fly จะอัปเดตตามเส้นทาง RTH

เมื่อสภาพแสงสว่างและสภาพแวดล้อมเหมาะสมกับการใช้งานระบบการมองเห็น โดรนจะเบรกและบินอยู่กับที่ จากนั้นจะเข้าสู่ RTH ในเส้นทางการบินเดิม

- หากระยะ RTH (ระยะห่างแนวราบระหว่างโดรนกับจุดขึ้นบิน) ไกลกว่า 50 เมตร โดรนจะปรับทิศทางและบินถอยหลังเป็นระยะ 50 เมตรในเส้นทางการบินเดิมก่อนที่จะเข้าสู่โหมด RTH ที่ตั้งไว้ล่วงหน้า
- หากระยะ RTH ไกลกว่า 5 เมตร แต่ไม่เกิน 50 เมตร โดรนจะปรับทิศทางและบินตรงไปยังจุดขึ้นบินเป็นแนวราบที่ระดับความสูงปัจจุบัน
- โดรนจะลงจอดทันที หากระยะทาง RTH น้อยกว่า 5 เมตร

ขั้นตอน RTH

หลังเปิดใช้งาน RTH ขึ้นสูง โดรนจะเบรกและบินอยู่กับที่

- **เมื่อสภาพแวดล้อมหรือสภาพแสงสว่างเหมาะสมกับระบบการมองเห็น:**
 - โดรนจะปรับทิศทางไปยังจุดขึ้นบิน วางแผนเส้นทางที่ดีที่สุดตามการตั้งค่า RTH จากนั้นจึงบินกลับไปยังจุดขึ้นบินหากมี GNSS เมื่อขึ้นบิน
 - หากไม่สามารถใช้ GNSS ได้และมีเพียงระบบการมองเห็นเท่านั้นที่ใช้งานได้เมื่อโดรนขึ้นบิน โดรนจะปรับทิศทางไปยังจุดขึ้นบิน วางแผนเส้นทางที่ดีที่สุดตามการตั้งค่า RTH จากนั้นจึงบินกลับไปยังตำแหน่งที่มีสัญญาณ GNSS ที่แรงตามการตั้งค่า RTH โดยจะบินตามเส้นทางขากลับโดยประมาณ กลับไปยังบริเวณจุดขึ้นบิน ในขณะที่ โปรดใส่ใจกับคำแนะนำภายในแอป และเลือกว่าจะให้โดรนทำการ RTH และลงจอดโดยอัตโนมัติ หรือจะควบคุมการ RTH และลงจอดด้วยตนเอง

โปรดคอยสังเกตหาก GNSS ไม่สามารถใช้งานได้เมื่อทำการขึ้นบิน:

- ◇ ดูให้แน่ใจว่าได้เปิดใช้การหลบหลีกสิ่งกีดขวางแล้ว
- ◇ ห้ามบินในพื้นที่แคบ และความเร็วลมแวดล้อมไม่ควรเกิน 3 ม./วินาที
- ◇ บินไปยังพื้นที่ที่เปิดโล่งและอยู่ห่างจากสิ่งกีดขวางอย่างน้อย 10 เมตรอย่างรวดเร็วหลังจากขึ้นบิน ไม่อย่างนั้นแล้วโดรนอาจไม่สามารถบินกลับขูดขึ้นบินได้ ระหว่างบิน ให้หลีกเลี่ยงการบินเหนือผิวน้ำจนกว่าจะถึงบริเวณที่มีสัญญาณ GNSS แรง ความสูงจากพื้นดินควรมากกว่า 2 เมตรและน้อยกว่า 30 เมตร ไม่อย่างนั้นแล้วโดรนอาจไม่สามารถกลับสู่จุดขึ้นบินได้ หากโดรนเข้าสู่โหมด ATTI ก่อนที่จะถึงพื้นที่ที่มีสัญญาณ GNSS ที่แรง จุดขึ้นบินจะไม่สามารถใช้งานได้
- ◇ หากไม่สามารถระบุตำแหน่งการมองเห็นได้ในระหว่างที่บินอยู่ โดรนจะไม่สามารถกลับสู่จุดขึ้นบินได้ คอยสังเกตสภาพแวดล้อมตามคำแนะนำเสียงจากแอปเพื่อไม่ให้เกิดการชนปะทะ
- ◇ เมื่อโดรนกลับมาถึงบริเวณใกล้จุดขึ้นบินและแอปมีการแจ้งเตือนเมื่อสภาพแวดล้อมปัจจุบันมีความซับซ้อน โปรดยืนยันว่าจะบินต่อหรือไม่

- โดยคุณจะต้องยืนยันว่าเส้นทางการบินถูกต้องและให้ความสำคัญกับเรื่องความปลอดภัยในการบิน
- คุณจะต้องยืนยันว่ามีแสงสว่างเพียงพอหรือไม่สำหรับระบบการมองเห็น หากแสงสว่างไม่เพียงพอ โดรนจะออกจากโหมด RTH การบังคับให้โดรนบินต่อในโหมด RTH หรือให้โดรนบินต่อไปอาจทำให้โดรนเข้าสู่โหมด ATTI ได้
 - ◊ หลังจากยืนยันแล้ว โดรนจะบินกลับจุดขึ้นบินด้วยความเร็วต่ำ หากพบสิ่งกีดขวางในเส้นทางการบินกลับ โดรนจะเบรกและอาจออกจากโหมด RTH ได้
 - ◊ กระบวนการของโหมด RTH นี้ไม่รองรับการตรวจจับสิ่งกีดขวางแบบไดนามิก (รวมถึงคนเดินถนน ฯลฯ) และไม่รองรับการตรวจจับสิ่งกีดขวางในสภาพแวดล้อมที่ไม่มีพื้นผิว เช่น กระจกหรือผนังสีขาว
 - ◊ กระบวนการของโหมด RTH นี้ต้องการให้พื้นดินและสภาพแวดล้อมใกล้เคียง (เช่น กำแพง) มีลักษณะพื้นผิวที่ชัดเจนและไม่มีการเปลี่ยนแปลงแบบฉับพลัน
- **เมื่อสภาพแวดล้อมหรือสภาพแสงสว่างไม่เหมาะกับระบบการมองเห็น:**
 - หากระยะทาง RTH เกิน 5 เมตร โดรนจะบินกลับจุดขึ้นบินตามค่าที่ตั้งไว้ล่วงหน้า
 - โดรนจะลงจอดทันที หากโดรนอยู่ห่างระยะ RTH น้อยกว่า 5 เมตร

การตั้งค่า RTH

การตั้งค่า RTH พร้อมใช้งานสำหรับ RTH ขั้นสูง ไปที่มุมมองกล้องใน DJI Fly และ *** > **ความปลอดภัย** และเลื่อนไปที่ **กลับไปยังจุดขึ้นบิน (RTH)**

- **เหมาะสมที่สุด:**



- หากแสงสว่างเพียงพอและสภาพแวดล้อมเหมาะสมกับระบบการมองเห็น โดรนจะวางแผนเส้นทาง RTH ที่เหมาะสมที่สุดโดยอัตโนมัติ และปรับระดับความสูงตามปัจจัยของสภาพแวดล้อม เช่น สิ่งกีดขวางและสัญญาณการส่งข้อมูลโดยไม่คำนึงถึงการตั้งค่าระดับความสูง RTH เส้นทาง RTH ที่ดีที่สุดหมายความว่าโดรนจะเดินทางในระยะทางที่สั้นที่สุดซึ่งจะช่วยลดพลังงานแบตเตอรี่ที่ใช้และเพิ่มเวลาการบิน
- หากแสงสว่างไม่เพียงพอหรือสภาพแวดล้อมไม่เหมาะสมกับระบบการมองเห็น โดรนจะดำเนินการ RTH ที่ตั้งไว้ล่วงหน้าตามการตั้งค่าระดับความสูง RTH
- **ตั้งไว้ล่วงหน้า:**



ระยะทาง/ระดับความสูง RTH		สภาพแสงและสภาพแวดล้อมที่เหมาะสม	สภาพแสงและสภาพแวดล้อมที่ไม่เหมาะสม
ระยะทาง RTH > 50 ม.	ระดับความสูงปัจจุบัน < ระดับความสูง RTH	โดรนจะวางแผนเส้นทาง RTH ขึ้นไปยังพื้นที่เปิดโล่ง ในขณะที่หลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวาง บนชั้นไปยังระดับความสูง RTH และกลับจุดขึ้นบินโดยใช้เส้นทางที่ดีที่สุด	โดรนจะขึ้นไปทีระดับความสูง RTH และบินกลับไปยังจุดขึ้นบินเป็นเส้นตรงที่ระดับความสูง RTH
	ระดับความสูงปัจจุบัน ≥ ระดับความสูง RTH	โดรนจะกลับไปยังจุดขึ้นบินโดยใช้เส้นทางที่ดีที่สุดที่ระดับความสูงปัจจุบัน	โดรนจะบินกลับไปยังจุดขึ้นบินเป็นเส้นตรงที่ระดับความสูงปัจจุบัน
ระยะทาง RTH อยู่ในระยะ 5-50 ม.			โดรนจะบินกลับไปยังจุดขึ้นบินเป็นเส้นตรงที่ระดับความสูงปัจจุบัน

เมื่อโดรนกำลังเข้าใกล้จุดขึ้นบิน หากระดับความสูงปัจจุบันสูงกว่าระดับความสูง RTH โดรนจะตัดสินใจอย่างชาญฉลาดว่าจะลงหรือไม่ในขณะที่บินไปข้างหน้าตามสภาวะแวดล้อมโดยรอบ แสงสว่าง ระดับความสูง RTH ที่ตั้งค่าไว้ และระดับความสูงปัจจุบัน เมื่อโดรนบินมาถึงพื้นที่เหนือจุดขึ้นบิน ระดับความสูงปัจจุบันของโดรนจะไม่ต่ำกว่าระดับความสูง RTH ที่ตั้งค่าไว้

แผน RTH สำหรับสภาวะแวดล้อมที่แตกต่างกัน วิธีการเรียกใช้งาน RTH และการตั้งค่า RTH มีดังนี้:

วิธีการเรียกใช้งาน RTH	สภาพแสงและสภาพแวดล้อมที่เหมาะสม (โดรนสามารถหลบหลีกสิ่งกีดขวางและโซน GEO ได้)	สภาพแสงและสภาพแวดล้อมที่ไม่เหมาะสม
ผู้ใช้ตั้งใจเรียกใช้งาน RTH	โดรนจะดำเนินการ RTH ตามการตั้งค่า RTH:	ตั้งไว้ล่วงหน้า (โดรนสามารถหลบหลีกโซน GEO ได้)
แบตเตอรี่โดรนต่ำ	• เหมาะสมที่สุด	RTH ในเส้นทางเดิม
สัญญาณรีโมทคอนโทรลขาดหาย	• ตั้งไว้ล่วงหน้า	RTH ที่ตั้งไว้ล่วงหน้าจะดำเนินการเมื่อสัญญาณกลับมา (โดรนสามารถหลบหลีกโซน GEO ได้)

การป้องกันการลงจอด

ระหว่าง RTH ระบบจะเปิดใช้งานการสแกนพื้นดินก่อนลงจอด เมื่อโดรนเริ่มการลงจอด สมรรถนะเฉพาะของโดรนมีดังนี้:

- หากพื้นดินถูกตัดสับว่าเหมาะสมสำหรับการลงจอด โดรนจะลงจอดทันที
- หากตรวจสอบพื้นดินแล้วว่าไม่เหมาะสมในการลงจอด โดรนจะบินอยู่ยกที่และรอคำสั่งยืนยันจากนักบิน
- ถ้าการสแกนพื้นดินก่อนลงจอดใช้งานไม่ได้ DJI Fly จะแสดงคำเตือนการลงจอด เมื่อโดรนลดระดับลงไปที่ 0.5 ม. จากพื้นดิน แต่ **ยืนยัน** หรือดันก้านคันเร่งลงจนสุดค้างไว้หนึ่งวินาที แล้วโดรนจะลงจอด

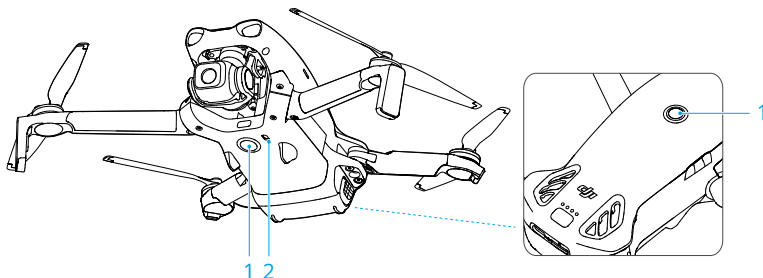


- การสแกนพื้นดินก่อนลงจอดเป็นเพียงการช่วยกำหนดสภาพแวดล้อมการลงจอดเท่านั้น คุณจะต้องคำนึงถึงสภาพแวดล้อมโดยรอบระหว่างการลงจอดเพื่อความปลอดภัยในการบิน
- ในสถานการณ์ต่อไปนี้ การสแกนพื้นดินก่อนลงจอดอาจไม่พร้อมใช้งาน และโดรนอาจลงจอดทันที:
 - ♦ บินเหนือพื้นผิวที่เป็นสีเดียว มีแสงสะท้อน หรือมีแสงน้อย บริเวณขนาดใหญ่ที่มีพื้นผิวไม่ชัดเจน หรือพื้นผิวที่มีการเคลื่อนไหว เช่น กระจกเงาหรือกระจก พื้นโรงรถที่แสงสว่างไม่เพียงพอ และพื้นหญ้าที่มีลมพัด
 - ♦ บินเหนือสิ่งกีดขวางที่ไม่มีพื้นผิวที่ชัดเจน เช่น ก้อนหินขนาดใหญ่ หรือพื้นผิวที่สะท้อนแสงหรือเป็นสีเดียว เช่น พื้นกระเบื้องยก
 - ♦ บินเหนือสิ่งกีดขวางขนาดเล็กหรือละเอียด เช่น สายไฟฟ้าและกิ่งไม้
 - ♦ บินเหนือพื้นผิวที่คล้ายกับพื้นเรียบ เช่น ฝุ่นไม้แบบและถูกตัดแต่ง ยอดไม้แบบ และพื้นเว้าลงไปเป็นครึ่งวงกลม
- ในสถานการณ์ต่อไปนี้ การสแกนพื้นดินก่อนลงจอดอาจถูกเรียกใช้งานจากความผิดพลาด และโดรนจะไม่สามารถลงจอดได้:
 - ♦ บินเหนือพื้นผิวที่ระบบการมองเห็นอาจสับสนได้ว่าเป็นน้ำ เช่น พื้นเปียกและบริเวณที่เป็นแอ่ง
 - ♦ บินเหนือพื้นผิวราบเรียบ แต่มีพื้นผิวที่มีวัตถุที่เห็นได้ชัดเจน (พื้นผิวแนวทแยงหรือบันได) อยู่ใกล้เคียง



- หลังจากถึงพื้นที่เหนือจุดขึ้นบิน (Home Point) แล้ว โดรนจะลงจอดตรงจุดบินขึ้น ประสิทธิภาพของการลงจอดอย่างแม่นยำจะขึ้นอยู่กับเงื่อนไขต่อไปนี้:
 - ♦ จุดขึ้นบินต้องมีการบันทึกไว้ตอนขึ้นบินและต้องไม่มีการเปลี่ยนแปลงระหว่างบิน
 - ♦ ในระหว่างการขึ้นบิน โดรนจะต้องไต่ระดับขึ้นไปในแนวตั้งอย่างน้อย 7 ม. ก่อนที่จะเคลื่อนไหวในแนวนอน
 - ♦ ลักษณะภูมิประเทศของจุดขึ้นบินส่วนใหญ่จะต้องไม่มีการเปลี่ยนแปลง
 - ♦ ลักษณะภูมิประเทศของจุดขึ้นบินต้องสามารถแยกแยะได้ง่ายเพียงพอ ภูมิประเทศอย่างเช่นพื้นที่ที่มีหิมะปกคลุมนั้นไม่เหมาะสม
 - ♦ สภาพแสงต้องไม่สว่างเกินไปหรือมืดเกินไป
- ระหว่างการลงจอด การขยับก้านควบคุมอื่นใดนอกเหนือจากก้านคันเร่ง จะถือว่าเป็นการยกเลิกการลงจอดอย่างแม่นยำ และโดรนจะบินลงในแนวตั้ง

5.4 ระบบเซ็นเซอร์



1. ระบบการมองเห็นด้วยตาเดียวรอบทิศทาง
2. ระบบเซ็นเซอร์อินฟราเรดด้านล่าง

ระบบการมองเห็นด้วยตาเดียวรอบทิศทางทำงานได้ดีที่สุดเมื่อมีแสงสว่างเพียงพอและพบสิ่งกีดขวางที่มีลักษณะเฉพาะอย่างชัดเจนหรือมีลักษณะเป็นพื้นผิว ระบบการมองเห็นด้วยตาเดียวรอบทิศทางจะเปิดใช้งานโดยอัตโนมัติเมื่อโดรนอยู่ในโหมด Normal หรือ Cine และระบบตั้งค่าการดำเนินการหลบหลีกสิ่งกีดขวางเป็น **Bypass** หรือ **Brake** ใน DJI Fly ฟังก์ชันการวางตำแหน่งจะสามารถใช้ได้เมื่อสัญญาณ GNSS ไม่สามารถใช้งานได้หรือมีสัญญาณอ่อน

- ☀️ • เมื่อการระบุตำแหน่งการจับภาพและการหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวางปิดใช้งานอยู่ โดรนจะใช้เฉพาะ GNSS เท่านั้นในการบินอยู่กับที่ โดยการหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวางรอบทิศทางจะไม่พร้อมใช้งาน และโดรนจะไม่ลดความเร็วโดยอัตโนมัติเมื่อลดระดับลงมาใกล้กับพื้นดิน ต้องใช้ความระมัดระวังเป็นพิเศษเมื่อการระบุตำแหน่งการจับภาพและการหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวางปิดใช้งานอยู่
- การปิดใช้งานการระบุตำแหน่งการจับภาพและการหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวางมีผลเมื่อบินโดรนด้วยตนเองเท่านั้น และจะไม่มีผลเมื่อใช้ RTH และการลงจอดอัตโนมัติ หรือการใช้โหมดการบินอัจฉริยะ
- การระบุตำแหน่งการจับภาพและการหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวางสามารถถูกปิดใช้งานชั่วคราวได้ในขณะที่มีเมฆหรือหมอก หรือเมื่อตรวจพบสิ่งกีดขวางขณะลงจอด เปิดใช้งานการระบุตำแหน่งการจับภาพและการหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวางไว้เสมอในสถานการณ์การบินทั่วไป การระบุตำแหน่งการจับภาพและการหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวางจะเปิดใช้งานตามค่าเริ่มต้นหลังจากรีเซ็ตการโดรน

หมายเหตุ

- ⚠️ • ใส่ใจกับสภาพแวดล้อมในการบิน ระบบการตรวจจับจะทำงานบางสถานการณ์เท่านั้น และไม่สามารถใช้โดยที่ไม่มี การควบคุมและตัดสินใจของมนุษย์ได้ ในระหว่างการบิน ให้ใส่ใจกับสภาพแวดล้อมโดยรอบและคำเตือนใน DJI Fly รวมถึงรับผิดชอบและรักษาการควบคุมโดรนอยู่ตลอดเวลา

- หากไม่มีสัญญาณ GNSS ระบบการมองเห็นด้านล่างจะช่วยเหลือการวางตำแหน่งโดรน และทำงานได้ดีที่สุดเมื่อโดรนอยู่ที่ระดับความสูง 0.5 - 30 เมตร จะต้องระมัดระวังเป็นพิเศษถ้าระดับความสูงของโดรนเกิน 30 เมตร เนื่องจากประสิทธิภาพการระบุตำแหน่งการจับภาพอาจจะได้รับผลกระทบ
- เมื่อโดรนบินใกล้น้ำ ระบบการมองเห็นด้านล่างอาจทำงานไม่ได้ดีเท่าที่ควร ดังนั้นเมื่อลงจอด โดรนอาจไม่สามารถหลบหลีกเลี่ยงน้ำด้านล่างได้อย่างเต็มที่ ขอบแนะนำให้รักษาการควบคุมการบินตลอดเวลา ใช้ดุลยพินิจอย่างสมเหตุสมผลตามสภาพแวดล้อมโดยรอบและหลีกเลี่ยงการพึ่งพา ระบบการมองเห็นด้านล่างมากเกินไป
- ระบบการมองเห็นไม่สามารถระบุโครงสร้างรูปทรงขนาดใหญ่ที่มีโครงสร้างและสายเคเบิลได้อย่างแม่นยำ เช่น ทาวเวอร์เคเบิล เสาส่งไฟฟ้าแรงสูง สายส่งไฟฟ้าแรงสูง สะพานขึง และสะพานแขวน
- ระบบการมองเห็นจะไม่สามารถทำงานได้อย่างถูกต้องใกล้กับพื้นผิวที่มีรูปแบบที่ไม่ชัดเจนหรือสภาพแสงน้อยเกินไปหรือแสงจ้าเกินไป ระบบการมองเห็นจะไม่สามารถทำงานได้อย่างถูกต้องในสถานการณ์ดังต่อไปนี้:
 - ◆ บินใกล้พื้นผิวที่เป็นสีเดียว (เช่น สีดำล้วน สีขาวล้วน สีแดงล้วน หรือสีเขียวล้วน)
 - ◆ บินใกล้พื้นผิวที่สะท้อนแสงอย่างมาก
 - ◆ บินใกล้ผิวน้ำหรือพื้นผิวที่โปร่งแสง
 - ◆ บินใกล้พื้นผิวหรือวัตถุที่เคลื่อนที่
 - ◆ บินในพื้นที่ที่แสงมีการเปลี่ยนแปลงบ่อยหรือเปลี่ยนแปลงมาก
 - ◆ บินใกล้พื้นผิวที่มีดมาก (<1 ลักซ์) หรือสว่างมาก (>100,000 ลักซ์)
 - ◆ บินใกล้พื้นผิวที่มีการสะท้อนอย่างมากหรือพื้นผิวที่ดูดซับคลื่นอินฟราเรด (เช่น กระจก แก้ว ป้ายถนน ทางลาดยางมะตอย)
 - ◆ บินใกล้พื้นผิวที่มีลวดลายหรือผิวหน้าที่ไม่ชัดเจน
 - ◆ บินใกล้พื้นผิวที่มีลวดลายหรือผิวหน้าที่เหมือนกันเข้าไปข้างใน (เช่น กระจกที่มีลวดลายเดียวกัน)
 - ◆ บินใกล้สิ่งกีดขวางที่มีพื้นผิวเล็ก ๆ (เช่น กิ่งไม้ และสายไฟ)
 - ◆ บินใกล้วัตถุทรงคล้ายเสาเล็ก ๆ (เช่น เสาไฟฟ้า เสาไฟถนน)
 - ◆ บินใกล้กับวัตถุที่เคลื่อนไหว (เช่น คนเดินหรือยานพาหนะ)
- กรณณาฏแลให้เช่นเซอร์เสอาดอยู่เสมอ ห้ามบูดหรือจดังเงเชินเซอร์ อย่าใช้โดรนในสภาวะแวดล้อมที่มีฝุ่นมากหรือมีความชื้นสูง
- กล้องของระบบการมองเห็นอาจจำเป็นต้องปรับเทียบ หลังจากจัดเก็บเป็นระยะเวลาาน ข้อความเตือนจะปรากฏขึ้นใน DJI Fly และจะมีการปรับเทียบโดยอัตโนมัติ
- ห้ามบินเมื่อฝนตก มีหมอกควัน หรือมีทัศนวิสัยต่ำกว่า 100 ม.
- อย่าให้มีสิ่งใดกีดขวางระบบการตรวจจับ
- ห้ามบินขึ้นอย่างรวดเร็วไปยังสิ่งกีดขวางเพื่อหลีกเลี่ยงความเสี่ยงที่ระบบตรวจจับจะตอบสนองไม่ทัน อาจทำให้เกิดการชนได้

- ตรวจสอบสิ่งต่อไปนี้ก่อนขึ้นบินในแต่ละครั้ง:
 - ♦ ตรวจสอบว่าไม่มีสติ๊กเกอร์หรือสิ่งกีดขวางอื่นใดติดอยู่บนกระจกของระบบการตรวจจับ
 - ♦ หากมีสิ่งสกปรก ฝุ่น หรือน้ำ ติดอยู่บนกระจกของระบบการตรวจจับ ให้ใช้ผ้านุ่มเช็ดออก ห้ามใช้ผลิตภัณฑ์ทำความสะอาดที่มีแอลกอฮอล์เป็นส่วนประกอบ
 - ♦ ติดต่อฝ่ายสนับสนุนของ DJI หากมีความเสียหายเกิดขึ้นกับเลนส์ของระบบการตรวจจับ

5.5 ระบบช่วยเหลือนักบินขั้นสูง

ฟีเจอร์ระบบช่วยเหลือนักบินขั้นสูง (Advanced Pilot Assistance Systems หรือ APAS) มีให้ใช้งานในโหมด Normal และ Cine เมื่อเปิดใช้งาน APAS โดรนจะตอบรับคำสั่งของคุณและวางแผนเส้นทางบินตามอินพุตของก้านควบคุมและสภาพแวดล้อมของการบิน APAS ทำให้หลบหลีกสิ่งกีดขวางได้ง่ายขึ้น ถ่ายคลิปราบรื่นขึ้น และมอบประสบการณ์การบินที่ดียิ่งขึ้น

เมื่อเปิดใช้งาน APAS สามารถหยุดการบินของโดรนได้ด้วยปุ่มหยุดบินชั่วคราวบนรีโมทคอนโทรล โดรนจะเบรกและบินอยู่กับที่สามวินาทีเพื่อรอคำสั่งต่อไปของนักบิน

หากต้องการเปิดใช้งาน APAS ให้เปิด DJI Fly ไปที่ * * * > **Safety (ความปลอดภัย)** > **Manual Obstacle Avoidance (การหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวางด้วยตนเอง)** และเลือก **Bypass (บายพาส)** ตั้งค่า **Bypassing Options (ตัวเลือกการเลี่ยง)** เป็น **Normal (ปกติ)** หรือ **Nifty (ชาญฉลาด)** ในโหมด Nifty โดรนจะสามารถบินได้เร็วขึ้น ราบรื่นขึ้น และเข้าใกล้สิ่งกีดขวางมากขึ้นเพื่อให้ได้วิดีโอที่ดีที่สุดในขณะที่เลี่ยงสิ่งกีดขวางอย่างไรก็ตาม จะทำให้เสี่ยงต่อการชนสิ่งกีดขวางได้มากขึ้น โปรดทำการบินด้วยความระมัดระวัง

โหมด Nifty ไม่สามารถทำงานได้อย่างเต็มประสิทธิภาพในสถานการณ์ต่อไปนี้:

- เมื่อกีตาของโดรนเปลี่ยนแปลงอย่างรวดเร็วขณะบินใกล้กับสิ่งกีดขวาง
- เมื่อบินผ่านสิ่งกีดขวางที่มีลักษณะแคบ เช่น ร่มไม้หรือพุ่มไม้ด้วยความเร็วสูง
- เมื่อบินใกล้สิ่งกีดขวางที่เล็กเกินกว่าจะตรวจจับได้
- เมื่อบินขณะที่โดรนติดตั้งฝาครอบใบพัด

ข้อควรรู้



- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณใช้ APAS เมื่อระบบการมองเห็นใช้งานได้ โปรดตรวจสอบดูว่าไม่มีคน สัตว์ วัตถุที่มีพื้นผิวเล็ก (เช่น กิ่งไม้) หรือวัตถุโปร่งแสง (เช่น แก้วหรือน้ำ) อยู่ในเส้นทางบินที่ต้องทราบ
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าใช้ APAS เมื่อระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางด้านล่างใช้งานได้ หรือเมื่อสัญญาณ GNSS แรง APAS อาจทำงานได้ไม่เต็มประสิทธิภาพ เมื่อโดรนบินเหนือน้ำหรือพื้นที่ที่มีหิมะปกคลุม
- โปรดระมัดระวังเป็นพิเศษเมื่อบินในสภาพแวดล้อมที่มีดสนัก (<5 ลักซ์) หรือสว่างมาก (>100,000 ลักซ์)

- หมั่นสังเกต DJI Fly และตรวจสอบการใช้งานของ APAS
- APAS อาจทำงานไม่เต็มประสิทธิภาพ เมื่อโดรนบินจนใกล้ถึงขีดจำกัดการบินหรือบินใน GEO Zone
- เมื่อแสงสว่างไม่เพียงพอและระบบการมองเห็นบางส่วนไม่สามารถใช้งานได้ โดรนจะเปลี่ยนจากการเลี่ยงสิ่งกีดขวางไปเป็นการเบรกและลอยอยู่กับที่แทน คุณต้องตั้งศูนย์ก้านควบคุมแล้วจึงควบคุมโดรนต่อไป

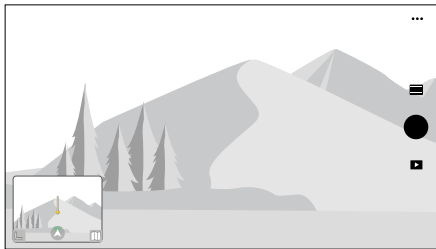
การสแกนพื้นดินก่อนลงจอด

หากตั้งค่า **Manual Obstacle Avoidance (การดำเนินการหลบหลีกสิ่งกีดขวาง)** เป็น **Bypass (หลบหลีก)** หรือ **Brake (เบรก)** การป้องกันขณะลงจอดจะเปิดใช้งานเมื่อคุณกดก้านคันเร่งลงเพื่อนำโดรนลงจอด ระบบการป้องกันขณะลงจอดจะทำงาน เมื่อโดรนเริ่มการลงจอด

- หากระบบประเมินว่าพื้นเหมาะที่จะลงจอด โดรนจะลงจอดทันที
- หากระบบประเมินว่าพื้นไม่เหมาะที่จะลงจอด โดรนจะบินอยู่กับที่ เมื่อโดรนลดระดับลงมาถึงระดับความสูงเหนือพื้นดินที่กำหนด ดันคันโยกบังคับการบินลงอย่างน้อยห้าวินาที แล้วโดรนก็จะลงจอดโดยไม่มีการตรวจจับสิ่งกีดขวาง

5.6 ระบบช่วยเสริมวิสัยทัศน์

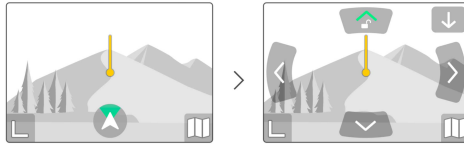
เพื่อช่วยให้ผู้ใช้บังคับทิศทางและสังเกตสิ่งกีดขวางในระหว่างการบิน มุมมองระบบช่วยเสริมวิสัยทัศน์จะสลับไปยังพีดจากเซ็นเซอร์การมองเห็นที่สอดคล้องกันโดยอัตโนมัติตามทิศทางการบิน




ปิดขอบฟ้าจำลองไปทางซ้าย ปิดขวาบนแผนที่ขนาดเล็ก หรือแตะไอคอนที่มุมขวาล่างของขอบฟ้าจำลองเพื่อสลับไปยังมุมมองระบบช่วยเสริมวิสัยทัศน์ แต่ที่ตรงกลางหน้าจอเพื่อขยายมุมมองระบบช่วยเสริมวิสัยทัศน์


- ⚠ เมื่อใช้ระบบช่วยเสริมวิสัยทัศน์ คุณภาพของการส่งวิดีโออาจลดลงเนื่องจากขีดจำกัดแบนด์วิธของการส่งข้อมูล ประสิทธิภาพของโทรศัพท์มือถือ หรือความละเอียดของการส่งข้อมูลวิดีโอของหน้าจอบนรีโมทคอนโทรล

- เป็นเรื่องปกติที่ส่วนประกอบของตัวเครื่องจะปรากฏในมุมมองระบบช่วยเสริมวิสัยทัศน์
 - ควรใช้ระบบช่วยเสริมวิสัยทัศน์สำหรับการอ้างอิงเท่านั้น จะไม่สามารถแสดงกำแพงกระจกและวัตถุขนาดเล็ก เช่น กิ่งไม้ สายไฟ และสายว่าวได้แม่นยำ
 - ไม่มีระบบช่วยเสริมวิสัยทัศน์ให้ใช้งานในขณะที่โดรนยังไม่ได้ขึ้นบินหรือเมื่อการส่งสัญญาณวิดีโออ่อน
-




1. แตะไอคอนทิศทางมุมมอง 
2. แตะที่ลูกศรเพื่อเปลี่ยนทิศทางต่าง ๆ ของมุมมองระบบช่วยเสริมวิสัยทัศน์ และทิศทางอีกครั้งเพื่อเลือกทิศทาง

ทิศทางของเส้นระบุทิศทางความเร็วในการบินปัจจุบันของโดรน และความยาวของเส้นระบุความเร็วในการบินของโดรน

-  • เมื่อไม่ได้เลือกทิศทางในทิศทางที่เฉพาะเจาะจง มุมมองตัวช่วยการมองเห็นจะสลับไปเป็นทิศทางการบินปัจจุบันโดยอัตโนมัติ และที่ลูกศรทิศทางอื่นเพื่อเปลี่ยนทิศทางของมุมมองระบบช่วยการมองเห็นสักครู่หนึ่ง ก่อนจะเปลี่ยนกลับเป็นมุมมองทิศทางการบินปัจจุบัน
-

คำเตือนการชน

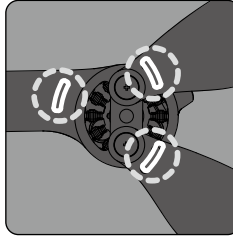
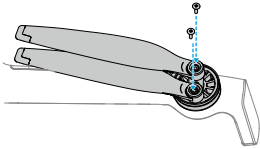
เมื่อตรวจพบสิ่งกีดขวางในทิศทางของมุมมองปัจจุบัน มุมมองระบบช่วยเสริมวิสัยทัศน์จะแสดงคำเตือนการชน สีของคำเตือนจะกำหนดตามระยะห่างระหว่างสิ่งกีดขวางและโดรน สีเหลืองและสีแดงระบุระยะทางสัมพัทธ์จากไกลถึงใกล้

-  • FOV ของระบบช่วยเสริมวิสัยทัศน์ในทุกทิศทางนั้นมีข้อจำกัด เป็นเรื่องปกติที่จะไม่เห็นสิ่งกีดขวางในขอบเขตการมองเห็นระหว่างที่มีคำเตือนการชน
- คำเตือนการชนไม่ได้ควบคุมโดยปุ่ม **แสดงแผนที่เรดาร์** และจะยังมองเห็นได้แม้ปิดแผนที่เรดาร์
 - คำเตือนการชนจะปรากฏขึ้นก็ต่อเมื่อมุมมองระบบช่วยเสริมวิสัยทัศน์ปรากฏขึ้นในหน้าต่างขนาดเล็กเท่านั้น
-

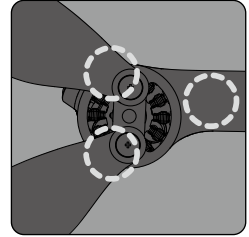
5.7 ใบพัด

การติด/ถอดใบพัด

ติดใบพัดที่มีเครื่องหมายเข้ากับมอเตอร์ของแขนที่มีเครื่องหมาย และติดใบพัดที่ไม่มีเครื่องหมายเข้ากับมอเตอร์ของแขนที่ไม่มีเครื่องหมาย ใช้ไขควงจากบรรจุภัณฑ์ของโดรนเพื่อติดตั้งและถอดใบพัด ตรวจสอบให้แน่ใจว่าขันสกรูแน่นดีแล้วเมื่อติดตั้งใบพัด



มีเครื่องหมาย



ไม่มีเครื่องหมาย

หมายเหตุ

- ⚠ • ใบพัดมีความคม โปรดจัดการด้วยความระมัดระวังเพื่อหลีกเลี่ยงการบาดเจ็บส่วนบุคคลหรือใบพัดผิดรูป
- ตรวจสอบให้แน่ใจก่อนการบินแต่ละครั้งว่าใบพัดและมอเตอร์ติดตั้งอย่างแน่นหนา
- ใช้เฉพาะใบพัดของ DJI อย่างเป็นทางการเท่านั้น ห้ามใช้ใบพัดต่างชนิดกัน
- ใบพัดเป็นส่วนประกอบที่ใช้แล้วหมดไป ซื่อใบพัดเพิ่มเติมหากจำเป็น
- ตรวจสอบให้แน่ใจก่อนการบินแต่ละครั้งว่าใบพัดทั้งหมดอยู่ในสภาพดี ห้ามใช้ใบพัดที่เก่า บิ่น หรือแตกหัก ทำความสะอาดใบพัดด้วยผ้าแห้งที่สะอาด หากมีสิ่งแปลกปลอมเกาะอยู่
- เพื่อหลีกเลี่ยงการบาดเจ็บ อย่าเข้าใกล้ใบพัดหรือมอเตอร์ที่กำลังหมุน
- เพื่อไม่ให้ใบพัดเสียหาย ให้อาบริดอย่างถูกต้องระหว่างที่ทำการขนส่งหรือการจัดเก็บ ห้ามบีบหรือจอบใบพัด หากใบพัดได้รับความเสียหาย อาจส่งผลกระทบต่อประสิทธิภาพของการบิน
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าติดมอเตอร์อย่างแน่นหนาและหมุนอย่างราบรื่น หากมอเตอร์ทำงานหนักเกินไปหรือหยุดกลางคันในระหว่างการบิน ให้ลงจอดทันที
- ห้ามปรับแต่งส่วนประกอบของมอเตอร์
- ห้ามแตะหรือปล่อยให้มือหรือร่างกายคุณสัมผัสกับมอเตอร์หลังการบิน เนื่องจากมอเตอร์อาจจะร้อน
- ห้ามปิดช่องระบายอากาศที่มอเตอร์หรือที่ตัวโดรน
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเสียง ESCs ปกติเมื่อเปิดเครื่อง

5.8 แบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะ

ประกาศ

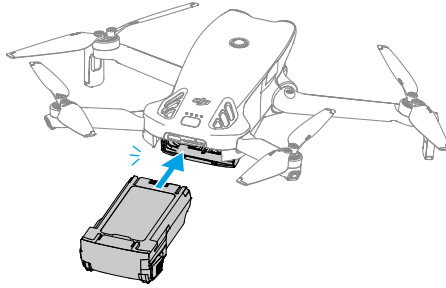


อ่านและปฏิบัติตามคำแนะนำในคู่มืออย่างเคร่งครัดใน *แนวทางการความปลอดภัย* และ *เบนสติเกอร์* แบตเตอรี่ก่อนใช้แบตเตอรี่ คุณจะต้องรับผิดชอบในการดำเนินการและการใช้งานทั้งหมด

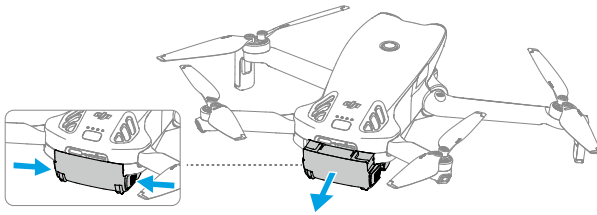
- ห้ามชาร์จแบตเตอรี่สำหรับโดรนอัจฉริยะทันทีหลังจากเพิ่งบินเสร็จ เนื่องจากอุณหภูมิอาจสูงเกินไปปล่อยให้แบตเตอรี่เย็นลงจนอยู่ที่อุณหภูมิการชาร์จที่อนุญาตก่อนจะชาร์จอีกครั้ง
- แบตเตอรี่จะชาร์จเฉพาะเมื่ออุณหภูมิแบตเตอรี่อยู่ระหว่าง 5°C ถึง 40°C (41°F ถึง 104°F) เท่านั้น เพื่อป้องกันความเสียหาย อุณหภูมิที่เหมาะสมในการชาร์จจะอยู่ระหว่าง 22° ถึง 28° C (71.6° ถึง 82.4° F) การชาร์จที่ช่วงอุณหภูมิที่เหมาะสมสามารถยืดอายุการใช้งานแบตเตอรี่ได้ ระหว่างที่ชาร์จอยู่ การชาร์จจะหยุดโดยอัตโนมัติหากอุณหภูมิของแบตเตอรี่เกิน 55° C (131° F)
- คำเตือนอุณหภูมิต่ำ:
 - แบตเตอรี่ไม่สามารถใช้งานได้ในสภาพแวดล้อมที่ต่ำกว่า 0° C (14° F)
 - เมื่อบินในสภาพแวดล้อมที่อุณหภูมิต่ำตั้งแต่ 0° ถึง 5° C (14° ถึง 41° F) จะทำให้ความจุของแบตเตอรี่ลดลงอย่างมาก ตรวจสอบให้แน่ใจว่าชาร์จแบตเตอรี่จนเต็มก่อนขึ้นบิน ให้บินโดรนอยู่กับที่ก่อนเพื่ออุ่นเครื่องแบตเตอรี่หลังการบินขึ้น
 - ขอแนะนำให้อุ่นเครื่องแบตเตอรี่ให้ถึงอุณหภูมิอย่างน้อย 10° C (50° F) ก่อนบินขึ้นเมื่อบินในสภาพแวดล้อมที่มีอุณหภูมิต่ำ อุณหภูมิที่ดีที่สุดในการอุ่นเครื่องแบตเตอรี่คือ สูงกว่า 20° C (68° F)
 - ความจุของแบตเตอรี่ที่ลดลงในสภาพแวดล้อมที่อุณหภูมิต่ำจะลดประสิทธิภาพการต้านแรงลมของโดรน โปรดบินด้วยความระมัดระวัง
 - บินด้วยความระมัดระวังเป็นพิเศษเมื่อบินในที่สูงที่มีอุณหภูมิต่ำ
- แบตเตอรี่ที่ชาร์จเต็มจะปล่อยประจุโดยอัตโนมัติเมื่อไม่ได้ใช้งานเป็นระยะเวลาหนึ่ง ทั้งนี้ โปรดทราบว่าเป็นเรื่องปกติที่แบตเตอรี่จะปล่อยความร้อนออกมาในระหว่างกระบวนการคายประจุ
- ควรชาร์จแบตเตอรี่ให้เต็มอย่างน้อยหนึ่งครั้งทุกสามเดือนเพื่อให้แบตเตอรี่ไม่เสื่อม หากไม่ได้ใช้งานแบตเตอรี่เป็นเวลานาน อาจส่งผลต่อประสิทธิภาพของแบตเตอรี่หรือแม้กระทั่งทำให้แบตเตอรี่เสียหายถาวรได้ หากไม่มีการชาร์จแบตเตอรี่หรือปล่อยประจุแบตเตอรี่เป็นเวลาสามเดือนขึ้นไป การรับประกันจะไม่ครอบคลุมแบตเตอรี่อีกต่อไป
- เพื่อความปลอดภัย คงแบตเตอรี่ให้มีระดับพลังงานต่ำในระหว่างการขนส่ง ขอแนะนำให้คายประจุแบตเตอรี่ให้เหลือ 30% หรือต่ำกว่าก่อนการขนส่ง

การใส่/ถอดแบตเตอรี่

การติดตั้ง



การถอดออก

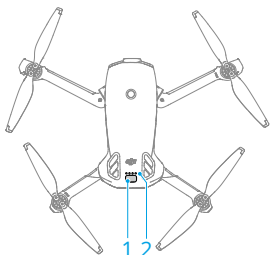


- ห้ามใส่หรือถอดแบตเตอรี่ในขณะที่โดรนเปิดอยู่
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าใส่แบตเตอรี่อย่างแน่นหนาและมีเสียงคลิกเข้าที่ ห้ามเปิดโดรนขณะแบตเตอรี่ยังติดตั้งไม่แน่นหนา เนื่องจากอาจทำให้การเชื่อมต่อระหว่างแบตเตอรี่กับโดรนไม่เสถียรและเป็นอันตรายได้

การใช้แบตเตอรี่




การตรวจสอบระดับแบตเตอรี่









กดปุ่มเปิด/ปิดเครื่องหนึ่งครั้งเพื่อตรวจสอบระดับแบตเตอรี่ปัจจุบัน



1. ปุ่มเปิด/ปิดเครื่อง
2. ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่

ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่จะแสดงระดับพลังงานของแบตเตอรี่ระหว่างการชาร์จและการคายประจุสถานะของไฟ LED กำหนดไว้ด้านล่าง:

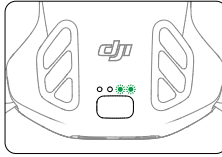
-  LED เปิดอยู่
-  LED กำลังกะพริบ
-  LED ปิดอยู่

รูปแบบการกะพริบ	ระดับแบตเตอรี่
	88-100%
	76-87%
	63-75%
	51-62%
	38-50%
	26-37%
	13-25%
	0-12%

การเปิด/ปิดเครื่อง

กดหนึ่งครั้งที่ปุ่มเปิด/ปิดเครื่องแล้วกดอีกครั้งค้างไว้ เพื่อเปิดหรือปิดโดรน ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่จะแสดงระดับแบตเตอรี่ เมื่อมีการกดปุ่มเปิดโดรน ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่จะดับลงเมื่อโดรนปิดการทำงาน

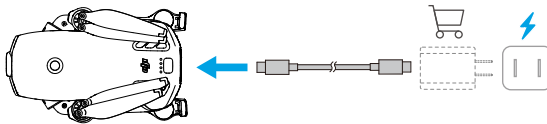
ถ้าไฟ LED สองดวงที่แสดงตามภาพด้านล่างกะพริบพร้อมกัน บ่งชี้ว่าแบตเตอรี่ทำงานผิดปกติ ถอดแบตเตอรี่ออกจากโดรน ใส่แบตเตอรี่อีกครั้ง แล้วตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ติดตั้งแน่นดีแล้ว



การชาร์จแบตเตอรี่

ชาร์จแบตเตอรี่ให้เต็มก่อนการใช้งานแต่ละครั้ง ขอแนะนำให้ใช้อุปกรณ์ชาร์จที่ DJI ให้มาหรือเครื่องชาร์จอื่น ๆ ที่รองรับโปรโตคอลการชาร์จเร็ว USB PD

การใช้ที่ชาร์จ



- ⚠️ หากโดรนเปิดอยู่แบตเตอรี่จะไม่สามารถชาร์จได้

ตารางด้านล่างแสดงให้เห็นถึงระดับแบตเตอรี่ระหว่างที่กำลังชาร์จ

รูปแบบการกะพริบ	ระดับแบตเตอรี่
	0-50%
	51-75%
	76-99%
	100%

- 💡 ความถี่ในการกะพริบของไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่จะแตกต่างกันโดยขึ้นอยู่กับเครื่องชาร์จ USB ที่ใช้ หากความเร็วในการชาร์จรวดเร็ว ไฟ LED ระดับแบตเตอรี่จะกะพริบอย่างรวดเร็ว
- เมื่อไฟ LED สี่ดวงกะพริบพร้อมกันบ่งชี้ว่าแบตเตอรี่ได้รับความเสียหาย

การใช้ฮับสำหรับการชาร์จ

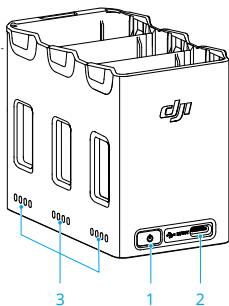
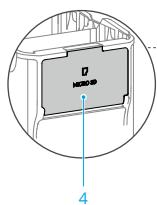


ขอแนะนำให้คลิกลิงก์ด้านล่างหรือสแกนรหัส QR เพื่อชมวิดีโอสอนการใช้งาน



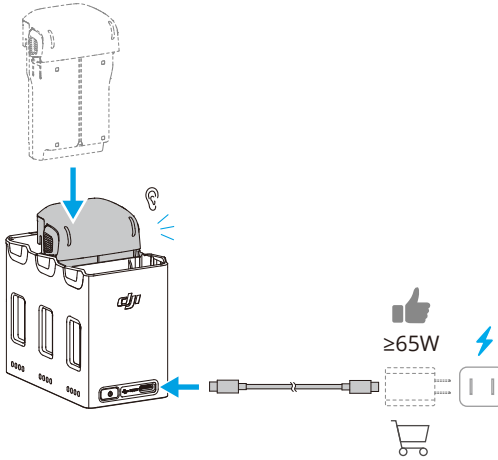
<https://www.dji.com/lito-1/video>

- ⚠️ อุณหภูมิสิ่งแวดล้อมมีผลต่อความเร็วในการชาร์จ การชาร์จจะเร็วขึ้นในสภาพแวดล้อมที่มีอากาศถ่ายเทได้ดีที่ 25° C (77° F)
- ฮับสำหรับการชาร์จสามารถใช้ได้กับแบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะบางรุ่นเท่านั้น อย่าใช้ฮับสำหรับการชาร์จกับแบตเตอรี่รุ่นอื่น ๆ
- วางฮับสำหรับการชาร์จบนพื้นผิวราบและมั่นคงเมื่อใช้งาน ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์มีอุณหภูมิความร้อนที่เหมาะสมเพื่อป้องกันอันตรายจากเพลิงไหม้
- อย่าสัมผัสขั้วโลหะบนพอร์ตแบตเตอรี่
- ทำความสะอาดขั้วโลหะด้วยผ้าแห้งที่สะอาด หากมีฝุ่นเกาะสะสมที่สังเกตเห็นได้



1. ปุ่มฟังก์ชัน
2. ช่องเสียบ USB-C
3. ไฟ LED แสดงสถานะ
4. ช่องเสียบการ์ด microSD (พร้อมที่ปิด)

วิธีการชาร์จ



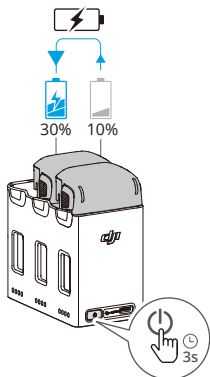
เมื่อใช้ที่ชาร์จที่มีกำลังไฟขาออกต่างกัน ลำดับการชาร์จจะแตกต่างกันไป

กำลังไฟของที่ชาร์จ	ลำดับการชาร์จ
<45 W	จากระดับแบตเตอรี่สูงสุดไปต่ำสุด
≥45 W	ชาร์จแบตเตอรี่ 3 ก้อนพร้อมกัน ^[1] : ชาร์จแบตเตอรี่ก้อนที่มีประจุน้อยที่สุดให้มีระดับใกล้เคียงกับก้อนที่มีประจุสูงเป็นอันดับสอง จากนั้นชาร์จทั้งสองก้อนให้มีระดับใกล้เคียงกับก้อนที่มีประจุสูงที่สุด และสุดท้ายชาร์จแบตเตอรี่ทั้งสามก้อนพร้อมกัน

[1] เงื่อนไขการชาร์จคู่ขนาน:

- แบตเตอรี่ทั้งหมดเป็นรุ่นเดียวกัน
- ที่ชาร์จรองรับ USB Power Delivery (PD)

กำลังสะสมพลังงาน



1. ใส่แบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะลงในแท่นชาร์จ กดปุ่มฟังก์ชันค้างไว้เพื่อถ่ายโอนพลังงานจากแบตเตอรี่ที่มีระดับพลังงานต่ำกว่าไปยังแบตเตอรี่ที่มีระดับพลังงานสูงสุด ไฟ LED แสดงสถานะสำหรับแบตเตอรี่ที่มีระดับพลังงานต่ำจะแสดงระดับพลังงานปัจจุบัน ขณะที่ไฟ LED แสดงสถานะสำหรับแบตเตอรี่ที่มีระดับพลังงานสูงจะกะพริบอย่างต่อเนื่อง
2. หากต้องการหยุดการสะสมพลังงาน ให้กดปุ่มฟังก์ชันค้างไว้อีกครั้ง หลังจากหยุดสะสมพลังงานแล้ว ให้กดปุ่มฟังก์ชันเพื่อตรวจสอบระดับพลังงานของแบตเตอรี่

- !** • การสะสมพลังงานจะหยุดโดยอัตโนมัติในสถานการณ์ต่อไปนี้:
- แบตเตอรี่ที่รับพลังงานถูกชาร์จจนเต็ม หรือแบตเตอรี่ข่าออกมีพลังงานเหลือน้อยกว่า 5%
 - เครื่องชาร์จหรืออุปกรณ์ภายนอกเชื่อมต่อกับแท่นชาร์จแบตเตอรี่ระหว่างการสะสมพลังงาน
 - การสะสมของพลังงานหยุดลงนานกว่า 15 นาทีเนื่องจากอุณหภูมิแบตเตอรี่ผิดปกติ
- หลังจากสะสมพลังงานแล้ว ให้ชาร์จแบตเตอรี่ที่มีระดับพลังงานต่ำสุดโดยเร็วที่สุดเพื่อหลีกเลี่ยงการคายประจุ

คำอธิบายไฟแสดงสถานะ LED

พอร์ตแบตเตอรี่แต่ละพอร์ตของแท่นชาร์จจะมีไฟ LED แสดงสถานะที่สอดคล้องกัน ซึ่งสามารถระบุสถานะการชาร์จ ระดับแบตเตอรี่ และสถานะผิดปกติได้ สถานะของไฟ LED สำหรับระดับแบตเตอรี่และความผิดปกติของแบตเตอรี่จะเหมือนกับสถานะบนโดรน

สถานะการชาร์จ

รูปแบบการกะพริบ	คำอธิบาย
ไฟ LED แสดงสถานะในอาร์เรย์กะพริบตามลำดับอย่างรวดเร็ว	กำลังชาร์จแบตเตอรี่ในพอร์ตแบตเตอรี่ที่สอดคล้องกันโดยใช้ที่ชาร์จ USB PD

รูปแบบการกะพริบ	คำอธิบาย
ไฟ LED แสดงสถานะในอาร์เรย์กะพริบตามลำดับอย่างซ้ำ ๆ	กำลังชาร์จแบตเตอรี่ในพอร์ตแบตเตอรี่ที่สอดคล้องกันโดยใช้เครื่องชาร์จปกติ
ไฟ LED แสดงสถานะในอาร์เรย์ไม่กะพริบ	แบตเตอรี่ในพอร์ตแบตเตอรี่ที่สอดคล้องกันชาร์จเต็มแล้ว
ไฟ LED แสดงสถานะทั้งหมดกะพริบตามลำดับ	ไม่มีการใส่แบตเตอรี่

กลไกการปกป้องแบตเตอรี่

ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่สามารถแสดงการแจ้งเตือนเพื่อป้องกันแบตเตอรี่จากสภาวะการชาร์จที่ผิดปกติได้

ไฟ LED	รูปแบบการกะพริบ	Status (สถานะ)
	LED2 กะพริบสองครั้งต่อวินาที	ตรวจพบกระแสไฟเกิน
	LED2 กะพริบสามครั้งต่อวินาที	ตรวจพบการลัดวงจร
	LED3 กะพริบสองครั้งต่อวินาที	ตรวจพบการชาร์จมากเกินไป
	LED3 กะพริบสามครั้งต่อวินาที	ตรวจพบว่าที่ชาร์จมีแรงดันไฟเกิน
	LED4 กะพริบสองครั้งต่อวินาที	อุณหภูมิในการชาร์จต่ำเกินไป
	LED4 กะพริบสามครั้งต่อวินาที	อุณหภูมิในการชาร์จสูงเกินไป

หากกลไกการป้องกันแบตเตอรี่ทำงาน เมื่อต้องการชาร์จใหม่อีกครั้งจำเป็นต้องถอดแบตเตอรี่จากอะแดปเตอร์ จากนั้นค่อยเสียบใหม่อีกครั้ง หากอุณหภูมิในการชาร์จผิดปกติ รอให้อุณหภูมิกลับสู่ระดับปกติเสียก่อน แบตเตอรี่จะชาร์จต่ออัตโนมัติโดยไม่ต้องถอดปลั๊กและเสียบที่ชาร์จอีกครั้ง

5.9 กิมบอลและกล้อง

ข้อควรระวังเกี่ยวกับกิมบอล

- ดูให้แน่ใจว่าไม่มีสติ๊กเกอร์หรือวัตถุใด ๆ บนกิมบอลก่อนขึ้นบิน ห้ามแตะหรือเคาะกิมบอลหลังจากที่โดรนเปิดเครื่องแล้ว โปรดขึ้นบินจากพื้นที่โล่งและราบเรียบเพื่อป้องกันกิมบอล
- ถอดตัวครอบกิมบอลออกก่อนจะเปิดเครื่องโดรน ใส่ตัวครอบกิมบอลเมื่อไม่ได้ใช้งาน
- ชิ้นส่วนที่มีผลกับความถูกต้องแม่นยำของกิมบอลอาจเสียหายจากการชนหรือกระแทก ซึ่งอาจทำให้กิมบอลทำงานผิดปกติได้
- อย่าให้ฝุ่นหรือทรายเกาะบนกิมบอล โดยเฉพาะอย่างยิ่งอย่าให้เข้าไปในมอเตอร์ของกิมบอล

- มอเตอร์กิมบอลอาจเข้าสู่โหมดป้องกันตัวเองหากมีวัตถุอื่นที่ขัดขวางกิมบอล เมื่อโดรนอยู่บนพื้นที่ไม่สม่ำเสมอหรือบนพื้นหญ้า หรือหากกิมบอลเจอกับแรงกระแทกด้านนอกอย่างแรง เช่น การชนหรือให้กิมบอลกลับเป็นปกติหรือรีเซ็ตการอุปกรณ์
- ห้ามกระแทกกิมบอลหลังจากที่เปิดโดรนแล้ว
- ห้ามเพิ่มน้ำหนักบรรทุกเพิ่มเติมกับกิมบอลนอกเหนือไปจากการติดตั้งอุปกรณ์เสริมของแท้ เนื่องจากอาจทำให้กิมบอลทำงานผิดปกติหรือแม้กระทั่งอาจทำให้มอเตอร์เสียหายถาวรได้
- การบินในสภาวะหมอกหนาหรือมีเมฆครึ้มอาจทำให้กิมบอลเบี่ยง ซึ่งจะทำให้กิมบอลใช้งานไม่ได้ชั่วคราว เมื่อกิมบอลแห้งแล้ว กิมบอลจะกลับมาทำงานได้อย่างเต็มรูปแบบ
- หากมีลมแรง อาจทำให้กิมบอลสั่นขณะบันทึกวิดีโอได้
- หลังจากเปิดเครื่องแล้ว หากไม่ได้วางโดรนในแนวราบเป็นเวลานาน หรือหากโดรนสั่นอย่างรุนแรง กิมบอลอาจหยุดทำงานและเข้าสู่โหมดป้องกัน ในกรณีนี้ ให้วางโดรนในแนวราบและรอนจนกว่าระบบจะกลับสู่ปกติ
- ห้ามใช้โดรนในสภาพอากาศที่มีฝนหรือหิมะ หากพบฝนหรือหิมะระหว่างการบิน ให้ลงจอดโดรนทันที และทำความสะอาดพื้นผิวของกิมบอลและมอเตอร์กิมบอลทันที
- หากกิมบอลทำมุมเอียงมาก:
 - ♦ เมื่อโดรนพุ่งเอียงไปข้างหน้าเนื่องจากการเร่งความเร็วหรือการลดความเร็วจากทิศทางไปข้างหน้า กิมบอลจะเข้าสู่โหมดป้องกันเมื่อถึงขีดจำกัดและปรับมุมลงต่ำโดยอัตโนมัติ
 - ♦ เมื่อโดรนเอียงไปด้านข้างเนื่องจากการเร่งความเร็วหรือลดความเร็วในทิศทางด้านข้าง แขนยอร์วของกิมบอลอาจถึงขีดจำกัดในการเคลื่อนไหว
 - ♦ โดรนจะจำกัดความเร็วเพื่อคงความเสถียรของภาพ ในสภาพลมแรง ความเร็วในการบินจะถูกจำกัดเพิ่มขึ้นไปอีก การลดมุมกิมบอลอย่างเหมาะสมสามารถทำความเร็วในการบินสูงขึ้นได้
 - ♦ ตัวเครื่องโดรนอาจปรากฏที่ขอบของไลฟ์วิว

มุมของกิมบอล

ใช้ตัวปรับกิมบอลบนรีโมทคอนโทรลเพื่อควบคุมการก้มเงยของกิมบอล หรืออีกทางหนึ่งคือทำผ่านมุมมองกล้องใน DJI Fly กดหน้าจอยกนิ้วขึ้นจะกดปรับกิมบอลปรากฏขึ้น ลากแถบเพื่อควบคุมมุมของกิมบอล

โหมดการใช้งานกิมบอล

มีโหมดการใช้งานกิมบอลอยู่สองแบบ สลับระหว่างโหมดการใช้งานต่าง ๆ ใน ***** > การควบคุม**

โหมดติดตาม: มุมเอียงของกิมบอลจะยังคงที่เมื่อเทียบกับระนาบแนวนอน โหมดนี้เหมาะสำหรับการถ่ายภาพนิ่ง

FPV Mode (โหมดมุมมองบุคคลที่หนึ่ง): เมื่อโดรนกำลังบินไปข้างหน้า กิมบอลจะหมุนไปตามการหมุนของโดรนเพื่อนำเสนอประสบการณ์การบินแบบมุมมองบุคคลที่หนึ่ง

หมายเหตุเกี่ยวกับกล้อง

- ⚠️ • ห้ามปล่อยให้เลนส์กล้องอยู่ในสภาพแวดล้อมที่มีลำแสงเลเซอร์ เช่น การแสดงเลเซอร์ หรือหันกล้องไปยังแหล่งกำเนิดแสงที่มีความเข้มข้นเป็นเวลานาน เช่น ดวงอาทิตย์ในวันที่ที่อากาศแจ่มใส เพื่อหลีกเลี่ยงไม่ให้เซ็นเซอร์ได้รับความเสียหาย
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุณหภูมิและความชื้นเหมาะสมสำหรับกล้องในระหว่างการใช้งานและในการเก็บรักษา
- ใช้น้ำยาทำความสะอาดเลนส์เพื่อทำความสะอาดเลนส์เพื่อไม่ให้เกิดความเสียหายหรือคุณภาพภาพที่ไม่ดี
- ห้ามปิดกั้นรูระบายอากาศที่กล้อง เพราะเมื่อความร้อนเพิ่มขึ้นอาจทำให้อุปกรณ์เสียหายหรือบาดเจ็บได้
- โดรนใช้โหมด SmartPhoto เป็นค่าเริ่มต้นใน Single Shot ซึ่งประกอบไปด้วยพีเจอร์ต่าง ๆ เช่น การจดจำฉากเพื่อผลลัพธ์ที่ดีที่สุด SmartPhoto จำเป็นต้องถ่ายภาพหลายภาพอย่างต่อเนื่องเพื่อการสร้างภาพ เมื่อโดรนกำลังเคลื่อนที่หรือใช้ความละเอียด 48MP SmartPhoto จะไม่สามารถใช้งานได้และคุณภาพของภาพจะแตกต่างกันออกไป

5.10 การจัดเก็บและการส่งออกภาพถ่ายและวิดีโอ

การเก็บ

โดรนรองรับการใช้การ์ด microSD เพื่อเก็บรูปและวิดีโอของคุณ โปรดดูข้อมูลจำเพาะหากต้องการทราบข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการ์ด microSD ที่แนะนำ

กำลังส่งออก

- ใช้ QuickTransfer เพื่อส่งออกคลิปที่ถ่ายมาไปยังอุปกรณ์เคลื่อนที่
- เชื่อมต่อโดรนกับคอมพิวเตอร์โดยใช้สายข้อมูล ส่งออกคลิปที่ถ่ายมาจากพื้นที่จัดเก็บข้อมูลภายใน หรือในการ์ด microSD ที่ติดตั้งไว้บนโดรน ไม่จำเป็นต้องเปิดเครื่องโดรนในระหว่างกระบวนการส่งออก
- นำการ์ด microSD ออกจากโดรนและเสียบเข้ากับเครื่องอ่านการ์ด และส่งออกคลิปที่ถ่ายมาในการ์ด microSD ผ่านเครื่องอ่านการ์ด

- ⚠️ • ดูให้แน่ใจว่าช่องเสียบการ์ด microSD และการ์ด microSD สะอาดและไม่มีสิ่งแปลกปลอมในระหว่างการใช้งาน
- ห้ามถอดการ์ด microSD ออกจากโดรนขณะถ่ายภาพหรือวิดีโอ มิฉะนั้น การ์ด microSD อาจเสียหายได้
- ตรวจสอบการตั้งค่ากล้องก่อนใช้งานเพื่อให้แน่ใจว่าได้ตั้งค่าไว้อย่างถูกต้องแล้ว
- ก่อนถ่ายภาพหรือวิดีโอสำคัญ กรุณาถ่ายภาพสองสามภาพเพื่อทดสอบว่ากล้องทำงานได้ถูกต้อง

- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าปิดโดรนอย่างถูกต้อง ไม่เช่นนั้นแล้วระบบจะไม่บันทึกพารามิเตอร์กล้อง และวิดีโอที่คุณบันทึกไว้อาจเสียหายได้ DJI ไม่รับผิดชอบต่อความเสียหายใดๆ อันเนื่องมาจากภาพหรือวิดีโอที่บันทึกไว้ในแบบที่อุปกรณ์ไม่สามารถอ่านข้อมูลได้

5.11 QuickTransfer

ทำตามขั้นตอนต่อไปนี้เพื่อดาวน์โหลดรูปภาพและวิดีโอจากโดรนไปยังอุปกรณ์มือถือของคุณอย่างรวดเร็ว

1. เปิดเครื่องและรอกว่าการทดสอบวินิจฉัยตนเองของโดรนจะเสร็จสมบูรณ์
2. เปิด Bluetooth และ Wi-Fi บนอุปกรณ์มือถือ และตรวจสอบว่าได้เปิดใช้งานฟังก์ชันการวางตำแหน่งแล้ว
3. เข้าโหมด QuickTransfer โดยใช้หนึ่งในวิธีต่อไปนี้
 - เปิด DJI Fly บนอุปกรณ์มือถือ แล้วแตะการ์ด QuickTransfer บนหน้าจอหลัก
 - เปิด DJI Fly บนอุปกรณ์มือถือ ไปที่อัลบั้ม แล้วแตะ **☰** ที่มุมขวาบน
4. เมื่อเชื่อมต่อสำเร็จ จะสามารถเข้าถึงและดาวน์โหลดไฟล์จากโดรนได้ด้วยความเร็วสูง โปรดทราบว่าเมื่อเชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือเป็นครั้งแรก ให้กดปุ่มเปิด/ปิดเครื่องบนโดรนเพื่อยืนยัน

อนุญาต QuickTransfer ใน Sleep

ตามค่าเริ่มต้น สามารถใช้ QuickTransfer ได้เมื่อโดรนอยู่ในโหมดสลีป

โดรนจะเข้าสู่โหมดสลีปหลังจากที่ปิดเครื่อง วิธีการใช้ QuickTransfer นั้นเหมือนกันไม่ว่าจะอยู่ในสถานะปิดเครื่องหรือเปิดเครื่อง

หากอุปกรณ์มือถือและโดรนไม่ได้เชื่อมต่อผ่านทาง Wi-Fi หรือหากออกจากแอป (และไม่มีการที่กำลังดาวน์โหลดค้างอยู่) นานกว่า 1 นาที ระบบจะออกจาก QuickTransfer โดยอัตโนมัติ และโดรนจะกลับสู่โหมด Sleep โหมด Sleep จะปิดโดยอัตโนมัติภายใต้สถานการณ์ต่อไปนี้:

- ไม่ได้ใช้งานโดรนเป็นเวลา 12 ชั่วโมง
- มีการเปลี่ยนแบตเตอรี่
- โดรนเชื่อมต่อกับอุปกรณ์อื่นผ่านสาย USB-C

ตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่มีการเชื่อมต่อ USB-C กับโดรน จากนั้นกดปุ่มเปิด/ปิดเครื่องหนึ่งครั้งและรอประมาณ 15 วินาทีเพื่อคืนค่าโหมด Sleep

ในระหว่างกระบวนการคืนค่าโหมด Sleep และเมื่อใช้อนุญาต QuickTransfer ใน Sleep สำหรับการส่งไฟล์ Wi LED ระดับแบตเตอรี่ 1 และ 2 และ Wi LED 3 และ 4 จะกะพริบสลับกัน หากคุณกางแขนด้านหลังข้างขวาของโดรนในช่วงเวลานี้ โดรนจะไม่เปิดเครื่อง



-
- ⚠ • คุณสามารถดาวโหลดด้วยอัตราการดาวโหลดสูงสุดได้เฉพาะในประเทศและภูมิภาคที่กฎหมายและระเบียบข้อบังคับอนุญาตให้ใช้ความถี่ 5.8GHz เมื่อใช้อุปกรณ์ที่รองรับย่านความถี่ 5.8GHz และการเชื่อมต่อ Wi-Fi และในสภาพแวดล้อมที่ไม่มีสัญญาณรบกวนหรือสิ่งกีดขวาง หากตามข้อบังคับท้องถิ่น (เช่น ในญี่ปุ่น) ไม่อนุญาตให้ใช้ย่านความถี่ 5.8 GHz หรือโทรศัพท์มือถือของคุณไม่รองรับย่านความถี่ 5.8 GHz หรือสภาพแวดล้อมมีสัญญาณรบกวนอย่างรุนแรง โดย QuickTransfer จะใช้ย่านความถี่ 2.4 GHz หลังจากนั้น และอัตราการดาวโหลดสูงสุดจะลดลงเป็น 8 MB/s
 - เมื่อใช้ QuickTransfer ไม่จำเป็นต้องปิดสวิตช์ผ่าน Wi-Fi ในหน้าการตั้งค่าของโทรศัพท์เคลื่อนที่เพื่อเชื่อมต่อ เปิด DJI Fly และข้อความแจ้งเตือนจะปรากฏขึ้นเพื่อให้เชื่อมต่อกับโดรน
 - ใช้ QuickTransfer ในสภาวะแวดล้อมที่ไม่มีสิ่งกีดขวางโดยไม่มีสัญญาณรบกวนและอยู่ห่างจากแหล่งที่มาของสัญญาณรบกวน เช่น เราเตอร์ไร้สาย ลำโพง Bluetooth หรือฮูฟิง
-
- 💡 • หลังจากเชื่อมต่อโดรนและรีโมทคอนโทรลแล้ว ในมุมมองกล้อง DJI Fly ให้แตะ: *** > **กล้อง** เพื่อเปิดใช้งานหรือปิดใช้งาน **อนุญาต QuickTransfer ใน Sleep**
-

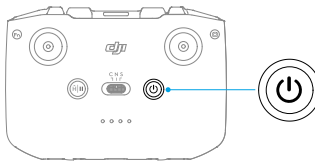
DJI RC-N3

6 DJI RC-N3

6.1 การทำงาน

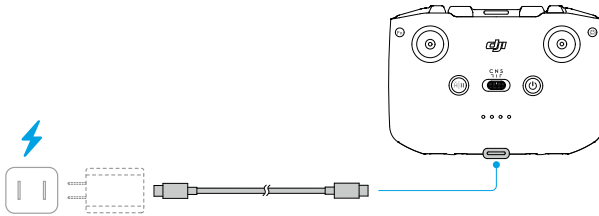
การเปิด/ปิดเครื่อง

กดปุ่มเปิด/ปิดหนึ่งครั้งเพื่อตรวจสอบระดับแบตเตอรี่ปัจจุบัน
กดหนึ่งครั้งและกดค้างไว้เพื่อเปิดหรือปิดรีโมตคอนโทรล



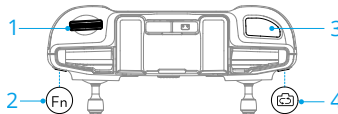
การชาร์จแบตเตอรี่

เชื่อมต่อที่ชาร์จเข้ากับพอร์ต USB-C บนรีโมตคอนโทรล



- ⚠ • ชาร์จรีโมตคอนโทรลให้เต็มก่อนการบินทุกครั้ง รีโมตคอนโทรลจะส่งเสียงเตือนเมื่อแบตเตอรี่อ่อน
- ชาร์จแบตเตอรี่ให้เต็มอย่างน้อยหนึ่งครั้งทุกสามเดือนเพื่อให้แบตเตอรี่ไม่เสื่อม

การควบคุมกิมบอลและกล้อง

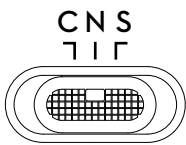


1. **ตัวปรับกิมบอล:** ควบคุมการเอียงของกิมบอล

2. **Customizable Button (ปุ่มที่ตั้งค่าได้เอง):** กดปุ่มที่ตั้งค่าได้ค้างไว้และใช้ตัวปรับกิมบอลเพื่อซูมเข้าหรือออก
3. **Shutter/Record Button (ปุ่มชัตเตอร์/บันทึก):** กดหนึ่งครั้งเพื่อถ่ายภาพ หรือเริ่ม/หยุดการบันทึก
4. **ปุ่มภาพถ่าย/วิดีโอ:** กดหนึ่งครั้งเพื่อเปลี่ยนโหมดระหว่างภาพถ่ายและวิดีโอ

สวิตช์โหมดการบิน

เลื่อนสวิตช์เพื่อเลือกโหมดการบินที่ต้องการ

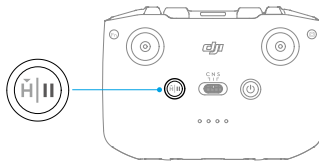


ตำแหน่ง	โหมดการบิน
C	โหมด Cine
N	โหมด Normal
S	โหมด Sport

ปุ่ม Flight Pause (หยุดบินชั่วคราว)/RTH (กลับจุดขึ้นบิน)

กดหนึ่งครั้งเพื่อให้โดรนเบรกและบินอยู่กับที่

กดปุ่มค้างไว้จนกว่าริโมตคอนโทรลจะส่งเสียง และเริ่มต้นโหมด RTH โดรนจะบินกลับมายัง Home Point (จุดขึ้นบิน) ล่าสุดที่บันทึกไว้ กดปุ่มอีกครั้งเพื่อยกเลิกคำสั่ง RTH และกลับไปควบคุมโดรน



6.2 ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่

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

6.3 การเตือนจากรีโมตคอนโทรล

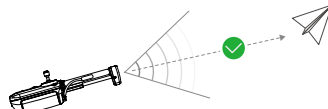
รีโมตคอนโทรลจะส่งเสียงเตือนระหว่างใช้โหมด RTH โดยจะไม่สามารถยกเลิกได้ รีโมตคอนโทรลส่งเสียงเตือน เมื่อระดับแบตเตอรี่ของรีโมตคอนโทรลอยู่ในระดับต่ำ สามารถปิดการเตือนระดับแบตเตอรี่อ่อนได้ด้วย การกดปุ่มเปิด/ปิด ไม่สามารถยกเลิกการแจ้งเตือนได้ หากระดับแบตเตอรี่ต่ำมาก

จะมีการแจ้งเตือน หากไม่ได้ใช้รีโมตคอนโทรลระยะหนึ่งในขณะที่เปิดเครื่องแต่ไม่ได้เชื่อมต่อกับโดรนหรือแอป DJI Fly บนเครื่องมือเคลื่อนที่ รีโมตคอนโทรลจะปิดเองโดยอัตโนมัติ หลังจากที่มีการแจ้งเตือนหยุดลง ขยับก้านควบคุมหรือกดปุ่มใดก็ได้เพื่อยกเลิกการแจ้งเตือน

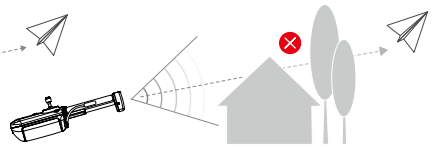
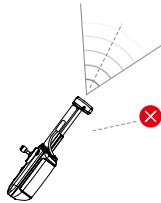
6.4 Optimal Transmission Zone (โซนส่งสัญญาณที่เหมาะสม)

สัญญาณระหว่างโดรนกับรีโมตคอนโทรลจะดีที่สุด เมื่อเสาสัญญาณอยู่ในตำแหน่งสอดคล้องกับโดรนตามภาพด้านล่าง หากสัญญาณอ่อน ให้ปรับรีโมตคอนโทรล หรือบินโดรนเข้าไปให้ใกล้รีโมตคอนโทรลยิ่งขึ้น

Optimal Transmission Zone (โซนส่งสัญญาณที่เหมาะสม)



สัญญาณอ่อน




- ⚠️ ห้ามใช้อุปกรณ์ไร้สายอื่นที่ทำงานด้วยความถี่เดียวกับรีโมตคอนโทรล ไม่เช่นนั้นแล้วรีโมตคอนโทรลจะมีสัญญาณรบกวน
- ข้อความเตือนจะแสดงใน DJI Fly หากสัญญาณการส่งอ่อนในระหว่างที่บินอยู่ ปรับทิศทางของรีโมตคอนโทรลตามตัวบ่งชี้ความสูงที่แสดงเพื่อให้แน่ใจว่าโดรนอยู่ในระยะการส่งสัญญาณที่เหมาะสม

6.5 การเชื่อมต่อกับรีโมทคอนโทรล

รีโมทคอนโทรลเชื่อมต่อกับโดรนไว้ก่อนแล้วเมื่อซ็อมรวมกันในรูปแบบคอมโบ หรือทำตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อเชื่อมต่อโดรน

1. เปิดเครื่องโดรนและรีโมทคอนโทรล
2. เปิด DJI Fly
3. แตะ **เชื่อมต่อกับโดรน** บนหน้าจอหลัก จากนั้นเลือกโดรนรุ่นที่สอดคล้องกัน
4. ในมุมมองจากกล้อง แตะ * * * > **การควบคุม** > **เชื่อมต่อกับโดรน** ระหว่างการเชื่อมต่อ รีโมทคอนโทรลจะส่งเสียง
5. กดปุ่มเปิด/ปิดเครื่องที่โดรนค้างไว้นานกว่าสิวินาที โดรนจะส่งเสียงบีบ และไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่จะพริบตามลำดับเพื่อแสดงว่าพร้อมที่จะเชื่อมต่อแล้ว รีโมทคอนโทรลจะส่งเสียงสองครั้งเพื่อแสดงว่าการเชื่อมต่อเสร็จสมบูรณ์

-
-  • ตรวจสอบให้แน่ใจว่ารีโมทคอนโทรลอยู่ในระยะ 0.5 ม. จากโดรนในระหว่างการเชื่อมต่อ
- รีโมทคอนโทรลจะยกเลิกการเชื่อมต่อกับโดรนอัตโนมัติ หากรีโมทคอนโทรลใหม่เชื่อมต่อกับโดรนลำเดียวกัน
-

ภาคผนวก

7 ภาคผนวก

7.1 ข้อมูลจำเพาะ

ดูรายละเอียดข้อมูลจำเพาะได้ที่เว็บไซต์ต่อไปนี้

<https://www.dji.com/lito-1/specs>

7.2 การใช้งานร่วมกับอุปกรณ์อื่น ๆ

เยี่ยมชมเว็บไซต์ต่อไปนี้เพื่อดูข้อมูลเกี่ยวกับผลิตภัณฑ์ที่ใช้ร่วมกันได้

<https://www.dji.com/lito-1/faq>

7.3 การอัปเดตเฟิร์มแวร์

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

การใช้ DJI Fly

เมื่อโดรนเชื่อมต่อกับรีโมทคอนโทรล ให้เรียกใช้ DJI Fly และคุณจะได้รับแจ้งเตือนเมื่อมีเฟิร์มแวร์ใหม่พร้อมให้อัปเดต ปฏิบัติตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่ออัปเดต คุณไม่สามารถอัปเดตเฟิร์มแวร์ได้ ถ้ารีโมทคอนโทรลไม่ได้เชื่อมต่อกับโดรน ต้องใช้การเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ต

การใช้งาน DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series)

ใช้ DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series) เพื่ออัปเดตโดรนและรีโมทคอนโทรลแยกกัน

1. เปิดอุปกรณ์ เชื่อมต่ออุปกรณ์กับคอมพิวเตอร์ด้วยสาย USB-C
2. เปิด DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series) แล้วล็อกอินด้วยบัญชี DJI ของคุณ
3. เลือกอุปกรณ์และคลิก **Firmware Update (การอัปเดตเฟิร์มแวร์)** ทางด้านซ้ายของหน้าจอ
4. เลือกเวอร์ชันเฟิร์มแวร์
5. รอให้ดาวนิโกลดเฟิร์มแวร์เสร็จสิ้น การอัปเดตเฟิร์มแวร์จะเริ่มต้นโดยอัตโนมัติ รอให้การอัปเดตเฟิร์มแวร์เสร็จสมบูรณ์



- เฟิร์มแวร์ของแบตเตอรี่รวมอยู่ในเฟิร์มแวร์ของโดรน อย่าลืมอัปเดตแบตเตอรี่ทั้งหมด
- ตรวจสอบว่าได้ทำตามขั้นตอนทั้งหมดในการอัปเดตเฟิร์มแวร์ มิฉะนั้น การอัปเดตอาจล้มเหลว
- ตรวจสอบว่าคอมพิวเตอร์เชื่อมต่อกับอินเทอร์เน็ตแล้วในระหว่างที่อัปเดต
- อย่าถอดปลั๊กสาย USB-C ระหว่างการอัปเดต

- การอัปเดตเฟิร์มแวร์อาจใช้เวลาประมาณ 10 นาที ในระหว่างกระบวนการอัปเดต เป็นเรื่องปกติที่กิมบอลจะไม่ทำงาน ไฟแสดงสถานะโดรนกะพริบและโดรนรีบูตเอง โปรดรอสักครู่เพื่อให้การอัปเดตเสร็จสมบูรณ์

ไปที่ลิงก์ดังต่อไปนี้เพื่อดูข้อมูลการอัปเดตเฟิร์มแวร์ใน *บันทึกการเผยแพร่*:

<https://www.dji.com/downloads/products/lito-1#doc>

7.4 บันทึกข้อมูลการบิน

ข้อมูลการบิน รวมถึงการรับส่งข้อมูลทางไกล ข้อมูลสถานะโดรน และพารามิเตอร์อื่น ๆ จะบันทึกไปที่ตัวเก็บข้อมูลภายในโดรนโดยอัตโนมัติ ข้อมูลสามารถเข้าถึงได้โดยใช้ DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series)

7.5 ข้อมูลหลังการขาย

ดูข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับนโยบายด้านบริการหลังการขาย บริการซ่อมแซม และความช่วยเหลือได้ที่ <https://www.dji.com/support>



ข้อมูลติดต่อ

ฝ่ายสนับสนุนของ DJI

เนื้อหานี้อาจมีการเปลี่ยนแปลงโดยไม่ต้องแจ้งให้ทราบ
ดาวโหลดเวอร์ชันล่าสุดจาก



<https://www.dji.com/downloads/products/lito-1#doc>

หากคุณมีคำถามเกี่ยวกับเอกสารฉบับนี้ โปรดติดต่อ DJI โดยส่งข้อความไปที่ DocSupport@dji.com

DJI และ DJI LITO เป็นเครื่องหมายการค้าของ DJI

ลิขสิทธิ์ © 2026 DJI สงวนลิขสิทธิ์