

dji LITO X1

Manual de usuario

v1.0 2026.04





Este documento está sujeto a derechos de autor de titularidad de DJI, que se reserva todos los derechos. A menos que DJI autorice lo contrario, el usuario no podrá reproducir, transferir ni vender el documento ni cualquier sección de este, ni conceder autorizaciones a otras personas para realizar cualquiera de dichas acciones. Este documento y su contenido deben considerarse únicamente instrucciones de uso de productos de DJI. Dicho documento no se debe usar con otros fines.

En caso de divergencia entre las diferentes versiones, prevalecerá la versión en inglés.

Búsqueda por palabras clave

Busque palabras clave como "batería" e "instalar" para encontrar un tema. Si usa Adobe Acrobat Reader para leer este documento, presione Ctrl+F en Windows o Command+F en Mac para iniciar la búsqueda.

Navegación a un tema

Consulte una lista completa de temas en el índice. Haga clic en un tema para navegar hasta esa sección.

Impresión de este documento

Este documento se puede imprimir en alta resolución.

Uso de este manual

Leyenda

⚠ Importante

💡 Trucos y consejos

📖 Referencia

Leer antes de usar

DJI™ le proporciona videotutoriales y los siguientes documentos:

1. *Directrices de seguridad*
2. *Guía de inicio rápido*
3. *Manual de usuario*

Se recomienda que, antes de usar el producto por primera vez, vea todos los videotutoriales y lea las *Directrices de seguridad*. Procure leer la *Guía de inicio rápido* antes del primer uso y consulte este *Manual de usuario* para obtener más información.

Videotutoriales

Vaya a la siguiente dirección o escanee el código QR para ver los videotutoriales, que muestran cómo usar el producto de forma segura:




<https://www.dji.com/lito-x1/video>

Descargar la aplicación DJI Fly

Asegúrese de usar DJI Fly durante el vuelo. Escanee el código QR para descargar la última versión.




-  El control remoto con pantalla ya viene con la aplicación DJI Fly instalada. Si utiliza un control remoto sin pantalla, deberá descargar la aplicación DJI Fly en su dispositivo móvil.
 - Para consultar las versiones de los sistemas operativos Android e iOS compatibles con DJI Fly, visite <https://www.dji.com/downloads/djiapp/dji-fly>.
 - La interfaz y las funciones de DJI Fly pueden variar a medida que se actualice la versión del software. La experiencia de usuario real depende de la versión de software utilizada.
 - Para aumentar la seguridad, el vuelo se restringe a una altura de 30 m (98.4 pies) y a un alcance de 50 m (164 pies) si, durante el vuelo, no se está vinculado a la aplicación o no se ha iniciado sesión.
 - El inicio de sesión en la aplicación es válido durante 90 días. Conéctese a Internet e inicie sesión de nuevo cuando caduque.
-

Descargar DJI Assistant 2

Descargue DJI ASSISTANT™ 2 (serie para drones de consumo) en:

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

-  La temperatura de funcionamiento de este producto es de -10° a 40 C. Por lo tanto, no alcanza la temperatura de funcionamiento estándar para usos militares (de -55 a 125 °C) necesaria para soportar una mayor variabilidad ambiental. Use el producto correctamente y solo para aquellos fines en los que se cumplan los requisitos del rango de temperatura de funcionamiento de dicha categoría.
-

Índice

Uso de este manual	3
Leyenda	3
Leer antes de usar	3
Videotutoriales	3
Descargar la aplicación DJI Fly	3
Descargar DJI Assistant 2	4
1 Perfil del producto	10
1.1 Primer uso	10
Preparación de la aeronave	10
Preparación del control remoto	12
DJI RC 2	12
DJI RC-N3	13
Activación	13
Vinculación de la aeronave y del control remoto	14
Actualización de firmware	14
1.2 Descripción general	14
Aeronave	14
Control remoto de DJI RC 2	15
Control remoto de DJI RC-N3	16
2 Seguridad de vuelo	18
2.1 Restricciones de vuelo	18
Sistema GEO (entorno geoespacial en línea)	18
Límites de vuelo	18
Límites de distancia y altitud de vuelo	18
Zonas GEO	20
Desbloqueo de zonas GEO	20
2.2 Requisitos del entorno de vuelo	21
2.3 Uso responsable de la aeronave	22
2.4 Lista de comprobación previa al vuelo	23
3 Vuelo básico	25
3.1 Despegue/aterrizaje automáticos	25
Despegue automático	25
Aterrizaje automático	25
3.2 Arranque/parada de los motores	25
Arranque de los motores	25
Parada de los motores	26
Detención de los motores en pleno vuelo	26

3.3	Control de la aeronave	27
3.4	Procedimientos de despegue y aterrizaje	28
3.5	Grabación de audio mediante la aplicación	28
3.6	Sugerencias y consejos para vídeos	29
4	Modos de vuelo inteligentes	31
4.1	FocusTrack	31
	Aviso	32
	Uso de FocusTrack	33
4.2	MasterShots	34
	Aviso	34
	Uso de MasterShots	34
4.3	QuickShot	35
	Aviso	35
	Uso de QuickShots	36
4.4	Hyperlapse	36
	Uso de Hyperlapse	36
4.5	Vuelo de trayectoria	36
	Uso de Vuelo de trayectoria	37
4.6	Control de crucero	37
	Uso del control de crucero	38
5	Aeronave	40
5.1	Modo de vuelo	40
5.2	Indicadores de estado de la aeronave	41
5.3	Regreso al punto de origen	42
	Aviso	43
	RPO avanzado	45
	Método de activación	45
	Procedimiento RPO	46
	Configuración del RPO	48
	Protección de aterrizaje	50
	Punto de origen dinámico	51
5.4	Sistema de detección	52
	Aviso	53
5.5	Sistema avanzado de asistencia al piloto	55
	Aviso	56
	Protección de aterrizaje	56
5.6	Asistencia visual	57
5.7	Hélices	58
	Acoplamiento y retirada de las hélices	58
	Aviso	59

5.8	Batería de vuelo inteligente	60
	Aviso	60
	Colocación y extracción de la batería	61
	Uso de la batería	61
	Carga de la batería	63
	Con un cargador	63
	Mediante el centro de carga	64
	Mecanismos de protección de la batería	67
5.9	Estabilizador y cámara	68
	Aviso del estabilizador	68
	Ángulo del estabilizador	69
	Modos de funcionamiento del estabilizador	69
	Aviso de la cámara	69
5.10	Almacenamiento y exportación de fotos y vídeos	71
	Almacenamiento	71
	Exportando	71
5.11	QuickTransfer	71
6	Control remoto	75
6.1	DJI RC 2	75
	Funcionamiento	75
	Encender/apagar	75
	Carga de la batería	75
	Control del estabilizador y la cámara	76
	Selector de modo de vuelo	76
	Botón de detener vuelo/RPO	76
	Ledes del control remoto	77
	LED de estado	77
	Ledes de nivel de batería	77
	Alerta del control remoto	78
	Zona de transmisión óptima	78
	Vinculación del control remoto	79
	Manejo de la pantalla táctil	79
6.2	DJI RC-N3	81
	Funcionamiento	81
	Encender/apagar	81
	Carga de la batería	81
	Control del estabilizador y la cámara	81
	Selector de modo de vuelo	82
	Botón de detener vuelo/RPO	82
	Ledes de nivel de batería	82
	Alerta del control remoto	83

	Zona de transmisión óptima	83
	Vinculación del control remoto	84
7	Apéndice	86
7.1	Especificaciones	86
7.2	Compatibilidad	86
7.3	Actualización de firmware	86
7.4	Registrador de vuelo	87
7.5	Lista de comprobación posterior al vuelo	87
7.6	Instrucciones de mantenimiento	87
7.7	Procedimientos de resolución de problemas	88
7.8	Riesgos y advertencias	89
7.9	Eliminación	89
7.10	Certificación C0 y C1	90
	Identificación directa a distancia	92
	Advertencias del control remoto	92
	Geoconsciencia	93
	Zonas GEO	94
	Nota informativa de la AESA	96
	Instrucciones originales	96
7.11	Información posventa	96

Perfil del producto

1 Perfil del producto

1.1 Primer uso

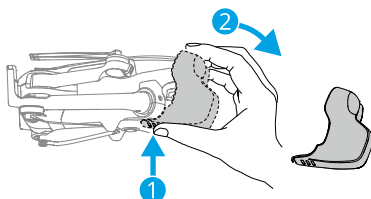
Haga clic en el enlace o escanee el código QR para ver los videotutoriales.



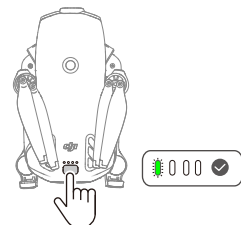
<https://www.dji.com/lito-x1/video>

Preparación de la aeronave

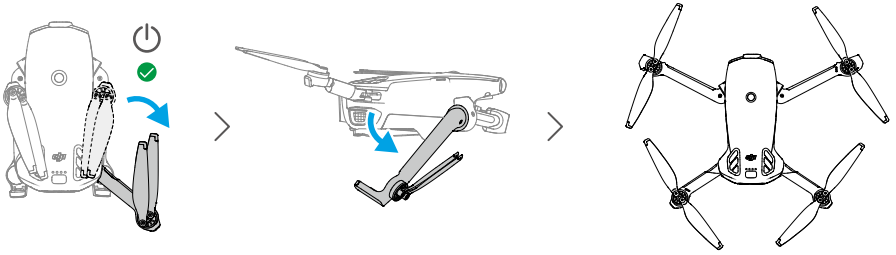
1. Retire el protector del estabilizador de la cámara.



2. Presione el botón de encendido una vez para activar la batería.



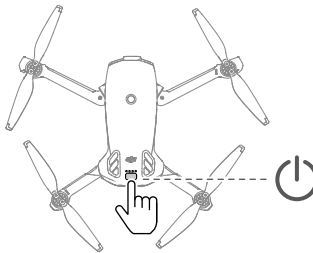
3. Despliegue los brazos de la aeronave como se muestra.



- **Encendido automático:** Si despliega el brazo trasero derecho, por defecto, se encenderá la aeronave.
- **Apagado automático:** Si pliega el brazo trasero derecho, se iniciará una cuenta atrás automática para el apagado. Para cancelar el apagado durante la cuenta atrás, presione el botón de encendido una vez.



- La función Desplegar brazo para encender está habilitada por defecto. La función Plegar brazo para apagar está deshabilitada por defecto. Habilite o deshabilite la función en DJI Fly cuando la aeronave esté conectada al control remoto. Asegúrese de que el firmware de la aeronave, el firmware de la batería y la aplicación estén actualizados a la última versión. De lo contrario, esta función podría no estar disponible.
- **Encendido y apagado manual:** Presione el botón de encendido una vez y, a continuación, manténgalo presionado, para encender o apagar la aeronave.



- Si la aeronave no despegue después de activar la batería, la batería volverá a entrar en modo de suspensión después de que la aeronave se apague durante un periodo de tiempo. En este caso, presione el botón de encendido o cargue la batería para volver a activarla antes de usar la función Desplegar brazo para encender.

- Cuando el puerto USB-C de la aeronave está en uso, si despliega el brazo, la aeronave no se encenderá. Desconecte la conexión USB-C y espere unos segundos antes de usar la función Desplegar brazo para encender.
- Si la aeronave está actualmente accediendo a la galería, descargando materiales o actualizando el firmware, plegar el brazo no hará que se apague.
- Si se produce una colisión durante el vuelo, la función de apagado automático no funcionará. La función estará disponible después de reiniciar la aeronave.

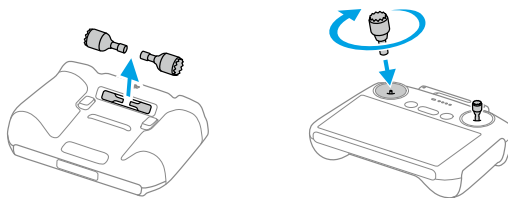


- Se recomienda usar el cargador de DJI para cargar la batería de vuelo inteligente. Visite el sitio web oficial de DJI para obtener más información.
 - Antes de encender la aeronave, asegúrese de retirar el protector del estabilizador y de que todos los brazos estén desplegados. De lo contrario, el autodiagnóstico de la aeronave puede verse afectado.
 - Se recomienda colocar el protector del estabilizador cuando la aeronave no esté en uso.
-

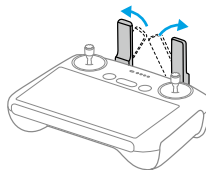
Preparación del control remoto

DJI RC 2

1. Retire las palancas de control de las ranuras de almacenamiento y móntelas en el control remoto.



2. Despliegue las antenas.

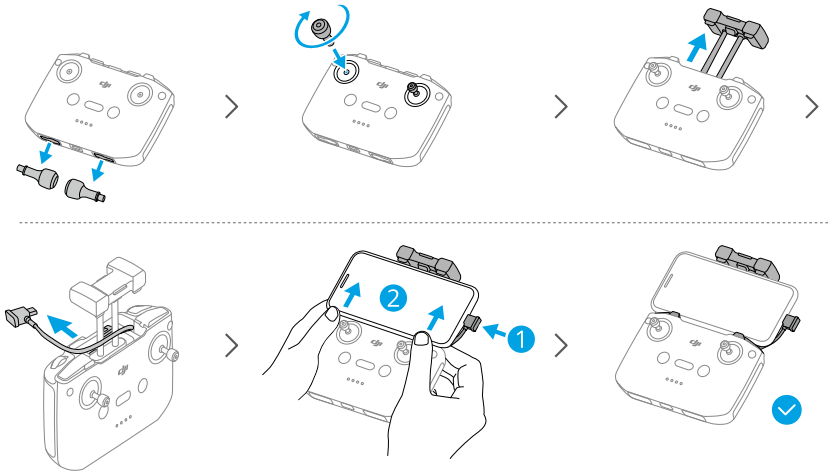


3. El control remoto debe activarse antes de usarlo por primera vez y se requiere una conexión a Internet para la activación. Pulse y, a continuación, mantenga pulsado el

botón de encendido para encender el control remoto. Siga las instrucciones de la pantalla para activar el control remoto.

DJI RC-N3

1. Retire las palancas de control de las ranuras de almacenamiento y móntelas en el control remoto.
2. Extraiga el soporte para el dispositivo móvil. Seleccione el cable del control remoto adecuado según el tipo de puerto de su dispositivo móvil (el cable con un conector USB-C está conectado de forma predeterminada). Coloque su dispositivo móvil en el soporte, luego conecte el extremo del cable sin el logotipo del control remoto a su dispositivo móvil. Asegúrese de que su dispositivo móvil esté bien colocado.



- Si aparece un mensaje de conexión USB al usar un dispositivo móvil Android, seleccione la opción para solamente cargar. Otras opciones pueden hacer que la conexión falle.
- Ajuste el soporte para el dispositivo móvil para asegurarse de que su dispositivo móvil esté bien fijado.

Activación

La aeronave debe activarse antes de usarla por primera vez. Pulse el botón de encendido y, luego, púlselo de nuevo y manténgalo presionado para encender la aeronave y el

control remoto respectivamente. A continuación, siga las indicaciones que aparezcan en la pantalla para activar la aeronave en DJI Fly. Se requiere una conexión a Internet para realizar la activación.

Vinculación de la aeronave y del control remoto

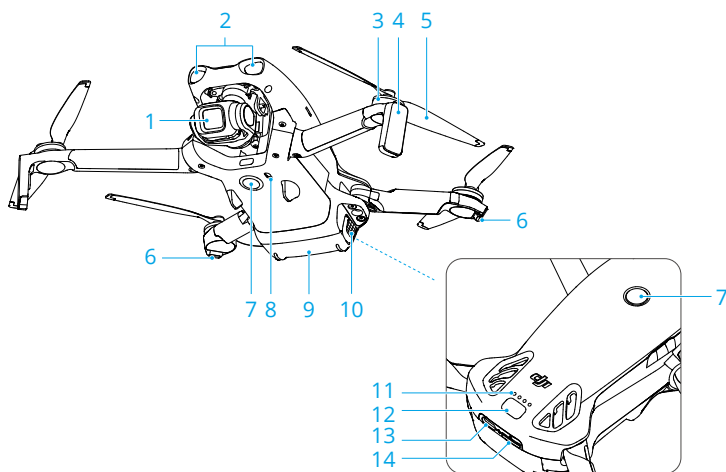
Después de la activación, la aeronave se vincula al control remoto automáticamente. Si la vinculación automática falla, siga las indicaciones que aparecen en pantalla en DJI Fly para vincular la aeronave y el control remoto y obtener así servicios de garantía óptimos.

Actualización de firmware

Si hay una actualización del firmware disponible, aparecerá un mensaje en DJI Fly. Actualice el firmware siempre que se le solicite. De lo contrario, algunas funciones podrían no estar disponibles.

1.2 Descripción general

Aeronave



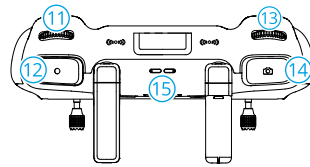
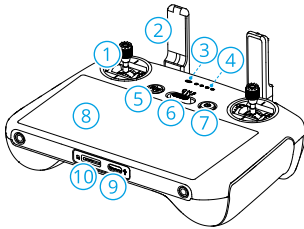
1. Estabilizador y cámara
2. LiDAR orientado hacia delante ^[1]
3. Motores
4. Trenes de aterrizaje (antenas integradas)
5. Hélices

- | | |
|---|--------------------------------------|
| 6. Indicadores de estado de la aeronave | 10. Bandas de sujeción de la batería |
| 7. Sistema de visión monocular omnidireccional ^[2] | 11. Ledes de nivel de batería |
| 8. Sistema de detección inferior por infrarrojos | 12. Botón de encendido |
| 9. Batería de vuelo inteligente | 13. Puerto USB-C |
| | 14. Ranura para tarjeta microSD |

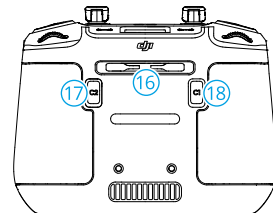
[1] El LiDAR orientado hacia delante cumple los requisitos de seguridad para el ojo humano correspondientes a productos láser de Clase 1.

[2] El sistema de visión monocular omnidireccional puede detectar obstáculos en las direcciones horizontal y superior.

Control remoto de DJI RC 2

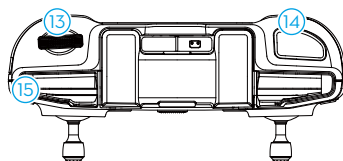
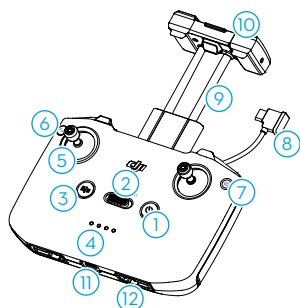


- | | |
|--|--|
| 1. Palancas de control | 13. Dial de configuración de la cámara ^[1] |
| 2. Antenas | 14. Botón de enfoque/obturador |
| 3. Led de estado | 15. Altavoz |
| 4. Ledes de nivel de batería | 16. Ranuras de almacenamiento de la palanca de control |
| 5. Botón de detener vuelo/Regreso al punto de origen (RPO) | 17. Botón C2 personalizable ^[1] |
| 6. Selector de modo de vuelo | 18. Botón C1 personalizable ^[1] |
| 7. Botón de encendido | |
| 8. Pantalla táctil | |
| 9. Puerto USB-C | |
| 10. Ranura para tarjeta microSD | |
| 11. Dial del estabilizador | |
| 12. Botón de grabación | |



[1] Para ver y establecer la función del botón, diríjase a la vista de cámara en DJI Fly y pulse *****> Control > Personalización de botones**.

Control remoto de DJI RC-N3



1. Botón de encendido
2. Selector de modo de vuelo
3. Botón de detener vuelo/Regreso al punto de origen (RPO)
4. Ledes de nivel de batería
5. Palancas de control
6. Botón personalizable ^[1]
7. Botón de foto/vídeo
8. Cable de control remoto
9. Soporte para el dispositivo móvil
10. Antenas
11. Puerto USB-C
12. Ranuras de almacenamiento de la palanca de control
13. Dial del estabilizador
14. Botón obturador/de grabación
15. Ranura para dispositivo móvil

[1] Para ver y establecer la función del botón, dirjase a la vista de cámara en DJI Fly y pulse ***> Control > Personalización de botones.

Seguridad de vuelo

2 Seguridad de vuelo

Después de finalizar las preparaciones previas al vuelo, se recomienda entrenar sus habilidades de vuelo y practicar el vuelo con seguridad. Escoja una zona de vuelo adecuada conforme a los requisitos y las restricciones de vuelo dispuestos a continuación. Cuando vuele, asegúrese de cumplir de forma estricta las normativas y regulaciones locales. Lea las *Directrices de seguridad* antes del vuelo para garantizar el uso seguro del producto.

2.1 Restricciones de vuelo

Sistema GEO (entorno geoespacial en línea)

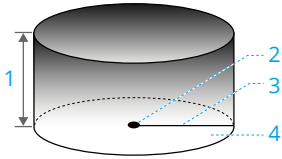
El sistema Geospatial Environment Online (GEO) de DJI es un sistema de información global que proporciona información en tiempo real sobre la seguridad de vuelo y actualizaciones de restricciones y evita que los VANT vuelen en espacios aéreos restringidos. En circunstancias excepcionales, las áreas restringidas se pueden desbloquear para permitir el vuelo. Para ello, debe enviar una solicitud de desbloqueo basada en el nivel de restricción actual en el área de vuelo prevista. Es posible que el sistema GEO no cumpla completamente con las leyes y normativas locales. Usted será responsable de la seguridad de su propio vuelo y debe consultar con las autoridades locales sobre los requisitos legales y reglamentarios pertinentes antes de solicitar el desbloqueo de un vuelo en una zona restringida. Para obtener más información sobre el sistema GEO, visite <https://fly-safe.dji.com>.

Límites de vuelo

Por razones de seguridad, los límites de vuelo están activados de manera predeterminada para ayudarle a manejar la aeronave de manera segura. Puede ajustar los límites de altura y distancia del vuelo. Los límites de altitud, los límites de distancia y las zonas GEO funcionan de manera simultánea para gestionar la seguridad de vuelo cuando el Sistema Global de Navegación por Satélite (GNSS, por sus siglas en inglés) está disponible. En caso de que no haya señal GNSS, solo se podrá limitar la altitud.

Límites de distancia y altitud de vuelo

La altitud máxima restringe la altitud de vuelo de la aeronave, mientras que la distancia máxima restringe el radio de vuelo alrededor del punto de origen de la aeronave. Estos límites se pueden cambiar en la aplicación DJI Fly para mejorar la seguridad de vuelo.



1. Altitud máxima
2. Punto de origen (posición horizontal)
3. Distancia máxima
4. Altura de la aeronave al despegar

Señal GNSS intensa

	Restricciones de vuelo	Aviso en la aplicación DJI Fly
Altitud máxima	La altitud de la aeronave no puede exceder el valor establecido en DJI Fly.	Altitud máxima de vuelo alcanzada.
Distancia máxima	La distancia en línea recta desde la aeronave hasta el punto de origen no puede superar la distancia máxima de vuelo establecida en DJI Fly.	Se ha alcanzado la distancia máxima de vuelo.

Señal GNSS débil

	Restricciones de vuelo	Aviso en la aplicación DJI Fly
Altitud máxima	<ul style="list-style-type: none"> • La altitud se restringe a 30 m desde el punto de despegue si la iluminación es suficiente. • La altitud se restringe a 2 m sobre el suelo si la iluminación no es suficiente y el sistema de detección por infrarrojos hacia abajo está en funcionamiento. • La altitud está restringida a 30 m desde el punto de despegue si la iluminación no es suficiente y el sistema de detección por infrarrojos hacia abajo no está en funcionamiento. 	Altitud máxima de vuelo alcanzada.
Distancia máxima	Sin límite	

- ⚠ • Cada vez que se encienda la aeronave, se eliminará automáticamente el límite de altitud siempre y cuando la señal GNSS se intensifique (intensidad de la señal GNSS ≥ 2), y el límite no se aplicará incluso si la señal GNSS se debilita después.
 - Si la aeronave vuela fuera del alcance de vuelo establecido por la inercia, podrá seguir controlándola, pero no podrá alejarla más.
-

Zonas GEO

El sistema GEO de DJI designa ubicaciones de vuelo seguras, proporciona niveles de riesgo y avisos de seguridad para vuelos individuales, y ofrece información sobre el espacio aéreo restringido. Todas las áreas de vuelo restringidas se denominan Zonas GEO, que a su vez se dividen en Zonas restringidas, Zonas de autorización, Zonas de advertencia, Zonas de advertencia reforzada y Zonas de altitud. Usted puede visualizar dicha información en tiempo real en DJI Fly. Las Zonas GEO son áreas de vuelo específicas, que incluyen, entre otros, aeropuertos, grandes lugares para eventos, lugares donde se han producido emergencias públicas (como incendios forestales), plantas de energía nuclear, prisiones, propiedades gubernamentales e instalaciones militares. De forma predeterminada, el sistema GEO limita los vuelos o despegues dentro de zonas que pueden causar problemas de seguridad. Encontrará un mapa de zonas GEO con información completa sobre este tipo de zonas en todo el mundo en el sitio web oficial de DJI: <https://fly-safe.dji.com/nfz/nfz-query>.

Desbloqueo de zonas GEO

El **desbloqueo automático** está diseñado para desbloquear zonas de autorización. Para completar el desbloqueo automático, deberá enviar una solicitud de desbloqueo a través del sitio web DJI FlySafe en <https://fly-safe.dji.com>. Una vez que la solicitud de desbloqueo haya sido aprobada, puede sincronizar la licencia de desbloqueo a través de la aplicación DJI Fly. Para desbloquear la zona, también puede despegar o volar la aeronave directamente a la Zona de autorización aprobada y seguir las indicaciones en DJI Fly para desbloquear la zona.

El **desbloqueo personalizado** está diseñado para usuarios con requisitos especiales. Designa áreas de vuelo personalizadas definidas por el usuario y proporciona documentos de permiso de vuelo específicos para las necesidades de diferentes usuarios. Esta opción de desbloqueo está disponible en todos los países y regiones, y se puede solicitar en el sitio web de DJI FlySafe en <https://fly-safe.dji.com>.

- ⚠ • Para garantizar la seguridad del vuelo, la aeronave no podrá volar fuera de la zona desbloqueada después de entrar en ella. La aeronave no podrá volver

al punto de origen si el punto de origen se encuentra fuera de la zona desbloqueada.

2.2 Requisitos del entorno de vuelo

1. NO vuele en condiciones climáticas adversas, como fuertes vientos, nieve, lluvia o niebla.
2. Solo vuele en espacios abiertos. Los edificios altos y las estructuras metálicas grandes pueden afectar la precisión de la brújula y el sistema GNSS a bordo. Tras el despegue, asegúrese de recibir la notificación con el aviso de voz de que el punto de origen está actualizado antes de continuar con el vuelo. Si la aeronave ha despegado cerca de edificios, no se puede garantizar la precisión del punto de origen. En este caso, preste especial atención a la posición actual de la aeronave durante el RPO automático. Cuando la aeronave esté cerca del punto de origen, se recomienda cancelar el RPO automático y controlar manualmente la aeronave para aterrizar en la ubicación adecuada.
3. Vuele la aeronave dentro de su alcance visual (visual line of sight, VLOS). Evite montañas y árboles que pueden bloquear las señales GNSS. Los vuelos más allá del alcance visual (beyond visual line of sight, BVLOS) solo se pueden realizar cuando el rendimiento de la aeronave, el conocimiento y las habilidades del piloto, y la gestión de la seguridad operativa cumplen con las normativas locales para vuelos BVLOS. Evite obstáculos, multitudes, árboles y cuerpos de agua. Por razones de seguridad, NO vuele la aeronave cerca de aeropuertos, carreteras, estaciones de tren, líneas de ferrocarril, centros urbanos u otras zonas sensibles, a menos que obtenga un permiso o una aprobación bajo las normativas locales.
4. Si la señal GNSS es débil, vuele la aeronave solo en entornos con buena iluminación y visibilidad. Es posible que el sistema de visión no funcione correctamente en condiciones de poca luz.
5. Minimice las interferencias evitando las zonas con altos niveles de electromagnetismo, como ubicaciones cercanas a líneas de tensión, estaciones base, subestaciones eléctricas y torres de radiodifusión.
6. El rendimiento de la aeronave y su batería se ve limitado cuando se vuela a gran altura. Vuele con precaución. NO vuele por encima de la altitud especificada.
7. La distancia de frenado de la aeronave se ve afectada por la altitud de vuelo. Cuanto mayor es la altitud, mayor es la distancia de frenado. Cuando vuele a una gran altitud, debe reservar una distancia de frenado adecuada para garantizar la seguridad del vuelo.

8. El sistema GNSS no se puede usar con la aeronave en las regiones polares. Utilice el sistema de visión en su lugar.
9. NO despegue desde objetos en movimiento como automóviles, barcos o aviones.
10. NO despegue desde superficies de colores sólidos ni superficies con un reflejo fuerte, como el techo de un coche.
11. Preste atención al despegar en el desierto o desde una playa para evitar que entre arena en la aeronave.
12. NO use ni pilote la aeronave en un entorno donde haya riesgo de incendio o de explosión.
13. Utilice la aeronave y los dispositivos relacionados en entornos secos.
14. NO utilice la aeronave ni los dispositivos relacionados en los siguientes entornos: lugares donde se hayan producido accidentes, incendios, explosiones, inundaciones, tsunamis, avalanchas, deslizamientos de tierra, terremotos o zonas con polvo o tormentas de arena. Durante el funcionamiento, asegúrese de evitar la exposición a salpicaduras de sal y moho.
15. NO use ni pilote la aeronave cerca de bandadas de pájaros.

2.3 Uso responsable de la aeronave

Para evitar lesiones graves y daños materiales, respete las siguientes reglas:

1. Asegúrese de NO estar bajo los efectos de anestesia, el alcohol, drogas o medicación, ni padecer mareos, fatiga, náuseas u otros trastornos que pudieran afectar a su capacidad de usar la aeronave con seguridad.
2. Tras aterrizar, primero apague la aeronave y luego apague el control remoto.
3. NO suelte, lance, dispare ni proyecte de cualquier otro modo cargas útiles que sean peligrosas sobre o contra edificios, personas o animales, ni cargas que puedan provocar lesiones o daños materiales.
4. NO use una aeronave que haya recibido un impacto accidentalmente, se haya estrellado o no esté en buenas condiciones.
5. Asegúrese de que recibir formación suficiente que le prepare para casos de emergencia o cualquier incidente y de elaborar planes de contingencia al respecto.
6. Asegúrese de contar con un plan de vuelo. NO vuele la aeronave de forma imprudente.
7. Respete la privacidad de los demás cuando use la cámara. Asegúrese de cumplir con la legislación, las normativas y los principios éticos locales en materia de privacidad.

8. NO use este producto por ningún motivo que no corresponda a un uso personal general.
9. NO utilice este producto con fines ilegales o inadecuados (por ejemplo, espionaje, operaciones militares o investigaciones no autorizadas).
10. NO utilice este producto para difamar, insultar, acosar, ofender o amenazar a otras personas, ni tampoco para infringir de cualquier otro modo derechos reconocidos por ley (como el derecho a la privacidad o a la publicidad).
11. NO invada la propiedad privada de los demás.

2.4 Lista de comprobación previa al vuelo

1. Retire la cubierta del estabilizador de la cámara.
2. Asegúrese de que la batería de vuelo inteligente y las hélices estén instaladas de forma segura.
3. Asegúrese de que el control remoto, el dispositivo móvil y la batería de vuelo inteligente estén completamente cargados.
4. Asegúrese de que los brazos y las hélices de la aeronave estén desplegados.
5. Asegúrese de que el estabilizador y la cámara funcionen con normalidad.
6. Asegúrese de que no haya nada que obstruya los motores y que estos funcionen con normalidad.
7. Asegúrese de que DJI Fly esté conectada correctamente a la aeronave.
8. Asegúrese de que todos los objetivos y sensores de la cámara estén limpios.
9. NO instale accesorios o dispositivos externos no certificados, ya que esto podría provocar daños en el producto o riesgos de seguridad.



- Para evitar una reducción de la propulsión cuando se instale el protector de hélices, no utilice el Batería de vuelo inteligente Plus serie DJI Lito ni acople cargas útiles de terceros.
-


10. Asegúrese de activar la acción del sistema anticolidión en DJI Fly y que la **Altitud máx.**, la **Distancia máx.** y la **Altitud de RPO automática** estén configuradas correctamente de acuerdo con la legislación y las normativas locales.

Vuelo básico




3 Vuelo básico

3.1 Despegue/aterrizaje automáticos

Despegue automático

1. Inicie DJI Fly y entre en la vista de cámara.
2. Realice todos los pasos de la lista de comprobación previa al vuelo.
3. Pulse . Si las condiciones son seguras para el despegue, mantenga pulsado el botón para confirmar.
4. La aeronave despegará y entrará en vuelo estacionario por encima del suelo.

Aterrizaje automático

1. Si las condiciones son seguras para el aterrizaje, pulse  y, a continuación, pulse y mantenga pulsado  para confirmar.
2. El aterrizaje automático se puede cancelar pulsando .
3. Si el sistema de visión inferior funciona con normalidad, se activará la protección de aterrizaje.
4. Los motores se detendrán automáticamente después del aterrizaje.

 • Elija un lugar apropiado para el aterrizaje.

3.2 Arranque/parada de los motores

Arranque de los motores

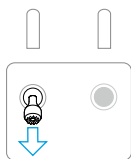
Ejecute uno de los comandos de combinación de palancas (Combination Stick Command, CSC) como se muestra a continuación para arrancar los motores. Una vez que los motores hayan empezado a girar, suelte ambas palancas a la vez.



Parada de los motores

Los motores se pueden parar de dos formas:

Método 1: Cuando la aeronave haya aterrizado, mueva la palanca del acelerador hacia abajo y manténgala en esa posición hasta que los motores se detengan.



Modo de palanca de control: Modo 2

Método 2: Cuando la aeronave haya aterrizado, ejecute uno de los CSC como se muestra a continuación hasta que los motores se detengan.



Detención de los motores en pleno vuelo

- ⚠ • La detención de los motores en pleno vuelo provocará que la aeronave se estrelle.

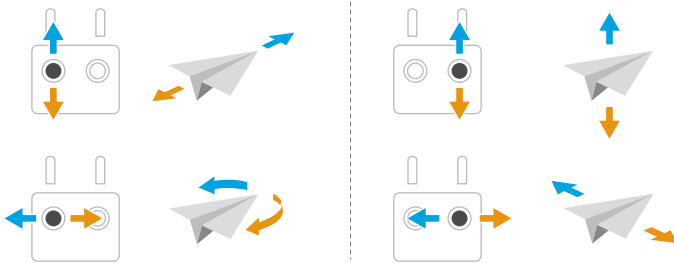
La configuración predeterminada de **Parada de emergencia de las hélices** en la aplicación DJI Fly es **Solo para emergencias**, lo que significa que los motores solo se podrán detener en pleno vuelo si la aeronave detecta que hay una situación de emergencia, p. ej., si la aeronave ha sufrido una colisión, si alguno de los motores se ha calado, si la aeronave está dando vueltas en el aire, o si esta está fuera de control mientras asciende o desciende muy rápidamente. Para detener los motores en pleno vuelo, utilice el mismo comando de combinación de palancas que se empleó para arrancarlos. Tenga en cuenta que deberá sujetar las palancas de control durante dos segundos mientras ejecuta el CSC que detiene los motores. La función **Parada de emergencia de las hélices** puede cambiarse a **En cualquier momento** en la aplicación. Use esta opción con precaución.

3.3 Control de la aeronave

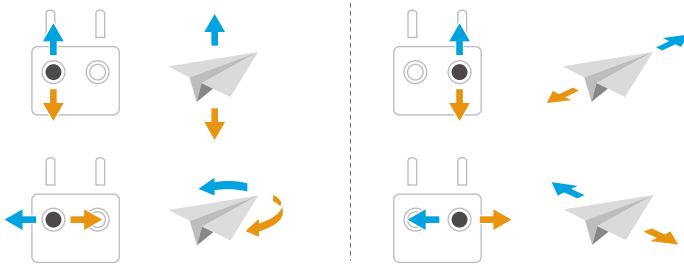
Las palancas de control del control remoto sirven para controlar los movimientos de la aeronave. Las palancas de control se pueden usar en Modo 1, Modo 2 o Modo 3, como se indica a continuación.

El modo de control predeterminado del control remoto es el Modo 2. En este manual, el Modo 2 se usa como ejemplo para ilustrar cómo usar las palancas de control. Cuanto más se aleja la palanca del centro, más rápido se mueve la aeronave.

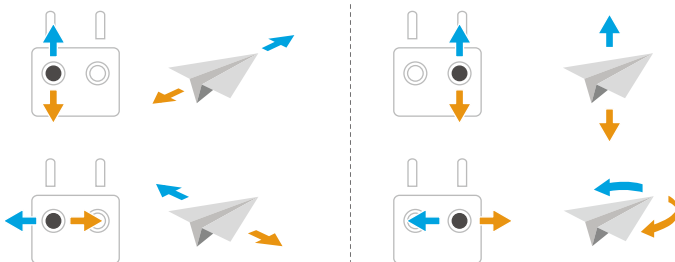
Modo 1




Modo 2



Modo 3





3.4 Procedimientos de despegue y aterrizaje

-  • NO despegue desde la palma de la mano ni mientras sostiene la aeronave con la mano.
 - NO use la aeronave si la iluminación es demasiado brillante o demasiado oscura para utilizar el control remoto. Para garantizar que puede ver bien la pantalla, deberá ajustar correctamente el brillo de la pantalla y evitar que la luz directa del sol incida en esta.
-
1. La lista de comprobación previa al vuelo está diseñada para ayudarle a volar de manera segura. Repase la lista completa de comprobación previa al vuelo antes de cada vuelo.
 2. Coloque la aeronave en un área abierta y plana con la parte trasera de la aeronave mirando hacia usted.
 3. Encienda el control remoto y la aeronave.
 4. Inicie DJI Fly y entre en la vista de cámara.
 5. Espere a que finalice el autodiagnóstico de la aeronave. Si DJI Fly no muestra ninguna advertencia irregular, puede encender los motores.
 6. Mueva la palanca de aceleración hacia arriba lentamente para despegar.
 7. Para aterrizar, mantenga el vuelo estacionario sobre una superficie nivelada y mueva la palanca de aceleración hacia abajo de modo que la aeronave descienda.
 8. Después de aterrizar, mueva la palanca de aceleración hacia abajo y manténgala en esa posición hasta que los motores se detengan.
 9. Apague la aeronave antes que el control remoto.

3.5 Grabación de audio mediante la aplicación

Cuando la aeronave se utilice con el control remoto DJI RC-N3, la grabación de audio a través de la aplicación estará disponible. En la vista de cámara de la aplicación, pulse ***** > Cámara** para habilitar la grabación de la aplicación. El audio se grabará con el dispositivo de grabación de audio correspondiente mientras la aeronave graba un vídeo. Aparecerá un icono en forma de micrófono en la vista en directo.

-  • NO apague la pantalla ni cambie a otras aplicaciones durante la grabación.
-  • Los dispositivos de grabación de audio compatibles incluyen el micrófono integrado del smartphone y dispositivos Bluetooth. Podría haber problemas de compatibilidad para la grabación de audio con algunos dispositivos Bluetooth. Asegúrese de probarlos antes de grabar.

- La grabación de audio solo se puede activar o desactivar antes de la grabación.
 - Durante la visualización o la descarga de vídeos en la vista Galería en DJI Fly, el audio grabado mediante la función de grabación de audio se combinará automáticamente con el archivo de vídeo.
-

3.6 Sugerencias y consejos para vídeos

1. Seleccione el modo de funcionamiento del estabilizador que desee en DJI Fly.
2. Se recomienda que las fotos o las grabaciones de vídeo se realicen al volar en modo Normal o en modo Cine.
3. NO vuele con mal tiempo, como en días lluviosos o ventosos.
4. Elija los ajustes de cámara que mejor se adapten a sus necesidades.
5. Realice pruebas de vuelo para establecer rutas de vuelo y previsualizar escenas.
6. Mueva las palancas de control suavemente para garantizar un movimiento suave y estable de la aeronave.

Modo de vuelo inteligente

4 Modos de vuelo inteligentes



Se recomienda abrir el siguiente enlace o escanear el código QR para ver el videotutorial.



<https://www.dji.com/lito-x1/video>

4.1 FocusTrack

Spotlight

Permite que la cámara con estabilizador mire hacia el objetivo todo el tiempo mientras el usuario controla manualmente el vuelo.

Si el sistema de visión funciona con normalidad, cuando la aeronave detecte un obstáculo, lo esquivará o frenará, en función de la acción del sistema anticolidión establecida en DJI Fly.

 El sistema anticolidión se desactiva en el modo Deporte.

Objetivos admitidos:

- Objetivos inmóviles
- Objetivos móviles (solo vehículos, embarcaciones y personas)

Punto de interés (PDI)

Permite que la aeronave vuele alrededor del objetivo.




Si los sistemas de visión funcionan con normalidad, la aeronave esquivará obstáculos sin importar cómo se hayan configurado las opciones Modo de vuelo o Acción del sistema anticolidión en DJI Fly.

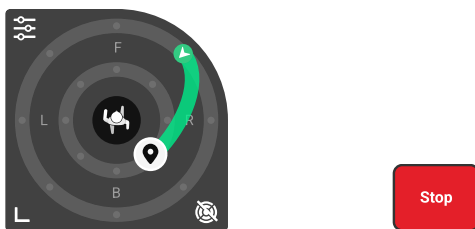
Objetivos admitidos:

- Objetivos inmóviles
- Objetivos móviles (solo vehículos, embarcaciones y personas)

ActiveTrack

La aeronave sigue al objetivo.

Pulse o deslice la rueda de rastreo para cambiar la dirección de seguimiento, y la aeronave volará automáticamente desde su posición actual  a lo largo de la trayectoria generada hasta la dirección de seguimiento seleccionada  y mantendrá el seguimiento. Los usuarios también pueden ajustar manualmente la dirección de seguimiento, la altura y la distancia utilizando las palancas de control. Pulse el icono de Configuración de FocusTrack  para establecer los parámetros de seguimiento en la aplicación.




Si los sistemas de visión funcionan con normalidad, la aeronave esquivará obstáculos sin importar cómo se hayan configurado las opciones Modo de vuelo o Acción del sistema anticolidión en DJI Fly.

Objetivos admitidos:


Objetivos móviles (solo vehículos, embarcaciones y personas).


En ActiveTrack, los rangos de distancia y altura admitidos entre la aeronave y el objetivo se especifican a continuación.

Objetivo	Personas	Vehículos/embarcaciones
Distancia horizontal	4-20 m	6-100 m
Altura	0.5-15 m	6-100 m

-  Si cuando se inicia ActiveTrack la distancia y la altura se encuentran fuera del rango permitido, la aeronave vuela hasta alcanzar la distancia y la altura admitidas.
- Se recomienda que la velocidad del objetivo dinámico no exceda los 12 m/s; de lo contrario, la aeronave no podrá realizar el seguimiento correctamente.



Aviso

-  La aeronave no puede esquivar obstáculos en movimiento, como personas, animales o vehículos. Cuando utilice FocusTrack, preste atención al entorno para garantizar la seguridad del vuelo.

- NO use FocusTrack en zonas donde haya objetos pequeños o finos (p. ej., ramas de árboles o líneas de tensión), objetos transparentes (p. ej., agua o vidrio) o superficies monocromáticas (por ejemplo, paredes blancas).
 - Para poder pilotar la aeronave de forma manual en caso de emergencia, esté preparado en todo momento para pulsar el botón de detener vuelo del control remoto o pulsar  en DJI Fly.
 - Preste suma atención al utilizar FocusTrack en las siguientes situaciones:
 - ♦ El objetivo al que se sigue no se mueve en un plano nivelado.
 - ♦ El objetivo al que se sigue cambia drásticamente de forma al moverse.
 - ♦ El objetivo al que se sigue deja de estar a la vista durante un período prolongado.
 - ♦ El objetivo seguido está en áreas monocromáticas grandes, como áreas cubiertas de nieve o desiertos.
 - ♦ El objetivo al que se sigue tiene un color o un patrón parecido al de su entorno.
 - ♦ La iluminación es extremadamente oscura (<5 lux) o brillante (>100 000 lux).
 - Asegúrese de cumplir con las normativas y las leyes de privacidad locales al utilizar FocusTrack.
 - Se recomienda seguir solamente a vehículos, embarcaciones y personas (pero no a niños). Vuele con cuidado al seguir a otros objetivos.
 - En cuanto a los objetivos en movimiento admitidos, “vehículos” hace referencia a coches y embarcaciones de tamaño pequeño y medio. No siga a coches o embarcaciones accionados por control remoto.
 - Es posible que el objetivo del seguimiento cambie involuntariamente a otro objetivo si uno pasa cerca del otro.
-

Uso de FocusTrack

Antes de activar FocusTrack, comprueba que el entorno de vuelo es abierto, no tiene obstáculos y tiene suficiente luz.

Pulse el icono de FocusTrack  situado en el lado izquierdo de la vista de cámara, o seleccione el objetivo en la pantalla para activar FocusTrack. Cuando esté activado, vuelva a pulsar el icono de FocusTrack  para salir.



Durante el uso, presione el botón de Detener vuelo del control remoto para cancelar la selección del objetivo.



4.2 MasterShots


La aeronave seleccionará una ruta de vuelo preestablecida según el tipo de objetivo y la distancia, y tomará automáticamente varias instantáneas aéreas clásicas.

Aviso

- ⚠ • Use MasterShots en ubicaciones que estén alejadas de edificios y de otros obstáculos. Asegúrese de que no haya personas, animales ni otros obstáculos en la ruta de vuelo.
 - En todo momento, preste atención a los obstáculos próximos a la aeronave y use el control remoto para evitar colisiones o impedir que la aeronave quede bloqueada.
 - NO use MasterShots en ninguna de las siguientes situaciones:
 - ♦ Cuando el objetivo esté tapado durante mucho tiempo o fuera de la línea de visión.
 - ♦ Cuando el objetivo está en áreas monocromáticas grandes, como áreas cubiertas de nieve o desiertos.
 - ♦ Cuando el color o el patrón del objetivo sean similares a los del entorno.
 - ♦ Cuando el objetivo esté en el aire.
 - ♦ Cuando el objetivo se mueva rápido.
 - ♦ La iluminación es extremadamente oscura (<5 lux) o brillante (>100 000 lux).
 - NO use MasterShots en lugares cercanos a edificios o donde la señal GNSS sea débil. De lo contrario, la ruta de vuelo podría ser inestable.
 - Procure cumplir las leyes y normativas locales en materia de privacidad al usar MasterShots.
-

Uso de MasterShots


1. Pulse el icono de modo de captura situado a la derecha de la vista de cámara y seleccione MasterShots .
2. Seleccione el objetivo con la opción de arrastrar y soltar, ajuste el área de captura y, a continuación, pulse  para empezar a grabar. La aeronave empezará a volar y a grabar automáticamente. Una vez finalizada la grabación, la aeronave regresará a su posición original.

3. Pulse  o presione el botón de detener vuelo en el control remoto una vez. La aeronave saldrá de MasterShots inmediatamente y entrará en vuelo estacionario.




4.3 QuickShot

QuickShots incluye varios modos de grabación. La aeronave graba automáticamente según el modo de captura seleccionado y genera un vídeo corto.

Aviso

-  • Asegúrese de que haya suficiente espacio cuando utilice Boomerang. Deje que haya un radio de, como mínimo, 30 m (99 pies) alrededor de la aeronave y un espacio de, como mínimo, 10 m (33 pies) por encima de la misma.
- Al usar el modo Asteroide, asegúrese de que haya suficiente espacio. Deje que haya, como mínimo, 40 m (131 pies) por detrás de la aeronave y 50 m (164 pies) por encima de la misma.
- Use QuickShots lejos de edificios y otros obstáculos. Asegúrese de que no haya personas, animales ni otros obstáculos en la ruta de vuelo.
- En todo momento, preste atención a los obstáculos próximos a la aeronave y use el control remoto para evitar colisiones o impedir que la aeronave quede bloqueada.
- NO use QuickShots en ninguna de las siguientes situaciones:
 - ♦ Cuando el objetivo esté tapado durante mucho tiempo o fuera de la línea de visión.
 - ♦ Cuando el objetivo está en áreas monocromáticas grandes, como áreas cubiertas de nieve o desiertos.
 - ♦ Cuando el color o el patrón del objetivo sean similares a los del entorno.
 - ♦ Cuando el objetivo esté en el aire.
 - ♦ Cuando el objetivo se mueva rápido.
 - ♦ La iluminación es extremadamente oscura (<5 lux) o brillante (>100 000 lux).
- NO use QuickShots en lugares cercanos a edificios o donde la señal GNSS sea débil. De lo contrario, la ruta de vuelo se volverá inestable.
- Asegúrese de cumplir con los reglamentos y las normativas de privacidad locales al usar QuickShots.




Uso de QuickShots

1. Pulse el icono de modo de captura a la derecha de la vista de cámara y seleccione QuickShots .
2. Después de seleccionar un submodo, pulse el icono más o arrastre y seleccione el objetivo a la pantalla. A continuación, pulse  para empezar a grabar. La aeronave grabará el metraje mientras realiza un movimiento de vuelo preestablecido según la opción que haya seleccionado, y después creará el vídeo. Una vez finalizada la grabación, la aeronave regresará a su posición original.
3. Pulse  o presione el botón de detener vuelo en el control remoto una vez. La aeronave saldrá de QuickShots inmediatamente y entrará en vuelo estacionario.

4.4 Hyperlapse

Hyperlapse toma un determinado número de fotos dependiendo del intervalo de tiempo, y después recopila todas estas fotos en un vídeo de unos segundos. Va especialmente bien para grabar escenas con elementos móviles como el flujo del tráfico, las nubes en movimiento, amaneceres y puestas de sol.

Uso de Hyperlapse

1. Pulse el icono Modos de captura en la vista de cámara y seleccione Hyperlapse .
2. Seleccione el modo Hyperlapse. Una vez configurados los parámetros relacionados, pulse el botón de grabación/obturador  para comenzar.
3. Pulse  o presione el botón de detener en el control remoto para que la aeronave salga de Hyperlapse y entre en vuelo estacionario.



4.5 Vuelo de trayectoria

Con Vuelo de trayectoria, puede establecer trayectorias para diferentes ubicaciones de grabación por adelantado y, después, generar una ruta de vuelo basada en el conjunto de trayectorias. La aeronave volará automáticamente por la ruta preestablecida y completará las acciones de la cámara preestablecidas.

Las rutas de vuelo se pueden guardar y repetir en momentos diferentes para capturar los cambios entre las estaciones y el efecto de día a noche.

-
- ⚠ • Antes de activar el modo Vuelo de trayectoria, pulse ***** > Seguridad > Sistema anticolisión manual** para comprobar la acción del sistema anticolisión. Si establece la acción del sistema anticolisión en **Esquivar** o **Frenar**, la aeronave frenará si detecta obstáculos durante el vuelo de trayectoria. Si la establece en **Apagada**, la aeronave no podrá evitar obstáculos.
 - La ruta de vuelo describirá curvas entre cada punto de trayectoria, de modo que la altitud de la aeronave entre cada uno de esos puntos podría ser inferior a las altitudes de dichos puntos durante el vuelo. Al configurar un punto de trayectoria, asegúrese de evitar cualquier obstáculo que haya debajo de dicho punto.
-
- 💡 • Antes de despegar, solo puede usar el mapa para añadir trayectorias.
 - Conecte el control remoto a Internet y descargue el mapa antes de empezar a añadir una trayectoria con este.
 - Si la **acción de cámara** está configurada en **Ninguna**, la aeronave volará automáticamente. Tendrá que controlar manualmente la cámara durante el vuelo.
 - Si ya ha establecido la **orientación** y la **inclinación del estabilizador** a **Hacia PDI**, el PDI se vinculará automáticamente a estas trayectorias.
 - Si realiza un vuelo de trayectoria en la UE, no podrá establecer la acción para **Tras pérdida de señal** en **Continuar**.
-

Uso de Vuelo de trayectoria

1. Pulse  a la izquierda de la vista de cámara para activar Vuelo de trayectoria.
2. Siga las instrucciones que aparecen en la pantalla para completar la configuración y ejecutar la ruta de vuelo.
3. Vuelva a pulsar  para salir del vuelo de trayectoria y la ruta de vuelo se guardará automáticamente en la Biblioteca.


4.6 Control de crucero

El control de crucero permite fijar la velocidad de vuelo, lo que facilita el control y suaviza los movimientos de la cámara. Mientras navega, puede aplicar entradas adicionales en la palanca de control para lograr movimientos dinámicos de la cámara, como ascender en espiral.



- El sistema anticolidión en el control de crucero sigue el modo de vuelo actual. Vuele con precaución.
-

Uso del control de crucero

1. Establezca uno de los botones personalizables del control remoto en Control de crucero.
2. Cuando mueva las palancas de control, debe presionar el botón de control de crucero para que la aeronave continúe volando de manera automática a la velocidad actual.
3. Presione una vez el botón de detener vuelo en el control remoto o bien pulse  para salir del control de crucero.

Aeronave

5 Aeronave

5.1 Modo de vuelo

La aeronave ofrece los siguientes modos de vuelo. Estos se seleccionan con el selector de modo de vuelo del control remoto.

Modo Normal: El modo normal es adecuado para la mayoría de las situaciones de vuelo. La aeronave puede hacer un vuelo estacionario preciso, volar de forma estable y utilizar modos de vuelo inteligentes.

Modo Sport: La velocidad máxima de vuelo horizontal de la aeronave es mayor que en el modo Normal. Tenga en cuenta que el sistema anticolidión está desactivado en modo Sport.

Modo Cine: El modo Cine se basa en el modo Normal, pero con la velocidad de vuelo limitada, lo que hace que la aeronave se mantenga más estable durante la grabación.

La aeronave cambia automáticamente al modo Posición (ATTI) cuando el sistema de visión no está disponible o está deshabilitado, así como cuando la señal GNSS es débil o la brújula experimenta interferencias. En el modo ATTI, el entorno afecta con mayor facilidad a la aeronave. Los factores ambientales, como el viento, pueden provocar un desvío horizontal de la aeronave, lo que puede implicar riesgos, especialmente al volar en espacios cerrados. La aeronave no podrá realizar un vuelo estacionario ni frenar automáticamente, por lo que el piloto debe aterrizar la aeronave lo antes posible para evitar accidentes.



- Los modos de vuelo solo son eficaces para el vuelo manual y el control de crucero.



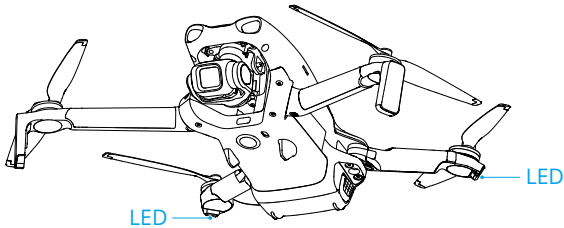
- El sistema de visión se desactiva en el modo Sport, lo que significa que la aeronave no puede detectar de manera automática los obstáculos que hay en su trayectoria. Debe permanecer alerta sobre el entorno que lo rodea y controlar la aeronave para sortear obstáculos.
- La velocidad y la distancia de frenado máximas de la aeronave aumentan significativamente en el modo Sport. En condiciones sin viento, es necesaria una distancia mínima de frenado de 40 m.
- En caso de ascenso o descenso de la aeronave en condiciones sin viento, se necesita una distancia de frenado mínima de 15 m en modo Sport o modo Normal.
- La respuesta de la aeronave aumenta considerablemente en el modo Sport, por lo que un pequeño desplazamiento de la palanca de control en el

control remoto hace que la aeronave recorra una larga distancia. Asegúrese de mantener un espacio de maniobra adecuado durante el vuelo.

- Es posible que perciba un ligero temblor en los vídeos grabados en modo Sport.

5.2 Indicadores de estado de la aeronave






La aeronave tiene dos indicadores de estado.






Si la aeronave está encendida pero los motores no están funcionando, los indicadores de estado de la aeronave muestran el estado actual de la aeronave.



Descripciones de los indicadores de estado de la aeronave

Estados normales

	Parpadea en rojo, amarillo y verde alternativamente	Encendiendo y realizando pruebas de auto-diagnóstico
	Parpadea en amarillo cuatro veces	Calentando
	Parpadea en verde lentamente	GNSS habilitado
	Repeticiones de dos parpadeos en verde	Sistemas de visión activados
	Parpadea en amarillo lentamente	GNSS y sistema de visión desactivado (modo ATTI activado)

Estados de advertencia

	Parpadea en amarillo rápidamente	Pérdida de señal del control remoto
	Parpadea en rojo lentamente	Despegue desactivado (p. ej., por batería baja) [1]
	Parpadea en rojo rápidamente	Batería muy baja

 —	Rojo fijo	Error crítico
	Parpadea en rojo y amarillo alternativamente	Es necesario calibrar la brújula

[1] Si la aeronave no puede despegar mientras los indicadores de estado parpadean en rojo lentamente, consulte el aviso de advertencia en DJI Fly.


Después de que arranquen los motores, los indicadores de estado de la aeronave parpadearán en verde. En la China continental, el indicador de estado del lado izquierdo de la aeronave parpadeará en rojo y el indicador de estado del lado derecho parpadeará en verde.

- ⚠ • Los requisitos de iluminación varían según la región. Respete la legislación y las normativas nacionales.

5.3 Regreso al punto de origen

Lea atentamente el contenido de esta sección para familiarizarse bien con el comportamiento de la aeronave con la función Regreso al punto de origen (RPO).

La función Regreso al punto de origen (RPO) hace que la aeronave vuele automáticamente hasta el último punto de origen registrado. El RPO se puede activar de tres maneras: el usuario activa directamente el RPO, la aeronave tiene batería baja o se pierde la señal del control remoto (se activa el RPO de seguridad). Si la aeronave registra correctamente el punto de origen y el sistema de posicionamiento funciona adecuadamente, cuando se active la función RPO, la aeronave regresará automáticamente y aterrizará en el punto de origen.

- ☰ • Punto de origen: El punto de origen se registrará durante el despegue siempre que la aeronave reciba una señal GNSS fuerte  26 o que la iluminación sea suficiente. Después de registrar el punto de origen, DJI Fly emitirá un mensaje de voz. Si es necesario actualizar el punto de origen durante un vuelo (como cuando la posición del usuario ha cambiado), dicho punto se puede actualizar manualmente en la página * * * > **Seguridad** en DJI Fly.

Cuando la aeronave se utilice con el control remoto DJI RC 2, la [Punto de origen dinámico](#) estará disponible.

Durante el RPO, la ruta RPO de RA se mostrará en la vista de cámara para ayudarle a visualizar el camino de regreso y garantizar la seguridad del vuelo. La vista de cámara también muestra el punto de origen en RA. Cuando la aeronave esté sobre el punto de origen, la cámara con estabilizador mirará automáticamente hacia abajo. La Sombra AR de aeronave aparecerá en la vista de cámara cuando la aeronave se acerque a tierra,

permitiéndole controlar la aeronave y aterrizar de forma más precisa en el lugar que desee.

El punto de origen de RA, la ruta RPO de RA y la Sombra AR de aeronave se mostrará de forma predeterminada en la vista de cámara. La pantalla se puede cambiar en *** > Seguridad > Configuración de RA.

-
- ⚠ • La ruta del RPO en RA solo se usa como referencia y podría diferir de la ruta de vuelo real en distintas situaciones. Preste atención en todo momento a la vista en directo que aparece en la pantalla durante el RPO. Vuele con precaución.
 - Durante el RPO, la aeronave ajustará automáticamente la inclinación del estabilizador para apuntar la cámara hacia la ruta RPO predeterminada. Si utiliza el dial del estabilizador para ajustar la orientación de la cámara o pulsa los botones personalizables del control remoto para volver a centrar la cámara, la aeronave dejará de ajustar automáticamente la inclinación del estabilizador y es posible que la ruta RPO de RA no se muestre.
-


Aviso

-
- ⚠ • Es posible que la aeronave no pueda regresar con normalidad al punto de origen si el sistema de posicionamiento no funciona adecuadamente. Durante el RPO de seguridad, la aeronave podría entrar en modo de posición (ATTI) y aterrizar automáticamente si el sistema de posicionamiento no funciona adecuadamente.
 - Cuando no haya GNSS, no vuele sobre superficies de agua o edificios con superficie acristalada ni en escenarios en los cuales la altitud sobre el suelo sea superior a 30 metros. Si el sistema de posicionamiento no funciona correctamente, la aeronave entrará en modo ATTI.
 - Es importante establecer una altitud de RPO adecuada antes de cada vuelo. Inicie DJI Fly y establezca la altitud del RPO.
 - La aeronave no puede detectar obstáculos durante el RPO si las condiciones ambientales no son adecuadas para el sistema de detección.
 - Las zonas GEO pueden afectar al RPO. Evite volar cerca de zonas GEO.
 - Es posible que la aeronave no pueda regresar a un punto de origen si la velocidad del viento es demasiado alta. Vuele con precaución.
 - Preste especial atención a objetos pequeños o finos (como ramas de árboles o líneas eléctricas) u objetos transparentes (como agua o vidrio) durante el RPO. En caso de emergencia, abandone el RPO y controle la aeronave manualmente.

- Establezca el RPO avanzado en **Prestablecido** si a lo largo de la ruta RPO hay líneas eléctricas o torres de alta tensión que la aeronave no pueda esquivar. Además, asegúrese de que la altitud del RPO se establezca en un valor superior a la altura de cualquiera de los obstáculos.
- La aeronave frenará y regresará al punto de origen según los últimos ajustes si la **configuración avanzada del RPO** en DJI Fly se cambia durante el RPO.
- Si la altitud máxima se ajusta en un valor inferior a la altitud actual durante el RPO, la aeronave descenderá a la altitud máxima y, luego, continuará su regreso al punto de origen.
- La altitud del RPO no se puede cambiar durante el RPO.
- Si hay una gran diferencia entre la altitud actual y la altitud del RPO, no se podrá calcular con precisión el consumo de batería, ya que la velocidad del viento varía según la altitud. Preste especial atención a los avisos sobre el nivel de batería y a los avisos de advertencia que se muestren en DJI Fly.
- Cuando la señal del control remoto es normal durante el RPO avanzado, la palanca de inclinación permite controlar la velocidad de vuelo, pero la orientación y la altitud no se pueden controlar y la aeronave no se puede dirigir hacia la izquierda o hacia la derecha. Si mueve la palanca de inclinación constantemente para acelerar, la carga de la batería se consumirá más rápidamente. La aeronave no puede esquivar obstáculos si la velocidad de vuelo excede la velocidad de detección efectiva. Si mueve la palanca de inclinación hacia abajo por completo, la aeronave frenará, realizará un vuelo estacionario y abandonará el RPO. La aeronave podrá controlarse tras soltar la palanca de inclinación.
- Si la aeronave alcanza el límite de altitud de su ubicación actual o de la ubicación actual del punto de origen mientras asciende durante el RPO preestablecido, la aeronave deja de ascender y regresa al punto de origen a la altitud actual. Preste atención a la seguridad de vuelo durante el RPO.
- Si el punto de origen se encuentra en la zona de altitud pero la aeronave se encuentra fuera de esta, cuando la aeronave alcance la zona de altitud, descenderá por debajo del límite de altitud, que podría ser más bajo que la altitud del RPO establecida. Vuele con precaución.
- La aeronave abandonará el RPO si el entorno es demasiado complejo para finalizar dicho procedimiento, incluso si el sistema de detección funciona adecuadamente.
- El RPO no se puede activar durante el aterrizaje automático.


RPO avanzado

Cuando el RPO avanzado esté activado, la aeronave planificará automáticamente la mejor ruta RPO, que se mostrará en DJI Fly y se ajustará de acuerdo con el entorno. Durante el RPO, la aeronave ajustará automáticamente la velocidad de vuelo en función de factores del entorno (p. ej., la velocidad y dirección del viento o los obstáculos).

Si la señal de control entre el control remoto y la aeronave es buena, salga de RPO pulsando  en DJI Fly o presionando el botón RPO del control remoto. Tras salir del RPO, recuperará el control de la aeronave.

Método de activación

El usuario activa directamente el RPO

Durante el vuelo, puedes activar el RPO manteniendo presionado el botón RPO del control remoto o pulsando  del lado izquierdo de la vista de cámara y, a continuación, manteniendo pulsado el icono RPO.

Si se pierde la señal del control remoto durante el regreso al punto de origen, la aeronave continuará con el procedimiento de RPO independientemente de la acción preestablecida para la pérdida de señal.

Nivel de batería bajo de la aeronave

Durante el vuelo, cuando el nivel de batería esté bajo y solo sea suficiente para que la aeronave vuele al punto de origen, aparecerá un aviso de advertencia en DJI Fly. Si pulse para confirmar el RPO o no hace nada antes de que se acabe la cuenta atrás, la aeronave iniciará automáticamente el RPO por batería baja.

Si cancela el aviso de RPO por batería baja y continúa volando la aeronave, esta aterrizará automáticamente cuando el nivel de batería actual solo sea suficiente para que descienda desde su altitud actual.

El aterrizaje automático no se puede cancelar, pero puede seguir volando la aeronave en horizontal con la palanca de inclinación y la de rotación, y cambiar la velocidad de descenso con la palanca de aceleración. Vuele la aeronave hasta un lugar adecuado para aterrizar en cuanto sea posible.



- Si el nivel de la batería de vuelo inteligente es demasiado bajo y no es suficiente para volver al punto de origen, aterrice la aeronave lo antes posible. La acción retrasada iniciará una caída progresiva de la potencia de empuje, lo que podría derivar en un descenso incontrolado cuando la batería se agote por completo. Esto puede causar la destrucción de la aeronave, daños a la propiedad de terceros o lesiones personales.

- NO siga moviendo la palanca de aceleración hacia arriba durante el aterrizaje automático. De lo contrario, la aeronave experimentará una disminución progresiva del empuje e incluso podría estrellarse después de que la batería se haya agotado por completo.

Pérdida de señal del control remoto

Cuando se pierda la señal del control remoto durante más de 6 segundos, la aeronave iniciará automáticamente el RPO de seguridad si la acción de pérdida de señal está configurada en RPO. La acción también se puede configurar en Vuelo estacionario o Aterrizaje.

Cuando las condiciones de iluminación y ambientales sean adecuadas para el sistema de visión, DJI Fly mostrará la ruta de RPO que generó la aeronave antes de que se perdiera la señal. La aeronave iniciará el RPO con el RPO avanzado según la configuración del RPO. La aeronave permanecerá en el RPO incluso si se restablece la señal del control remoto. DJI Fly actualizará la ruta de RPO en consecuencia.

Cuando las condiciones de iluminación y ambientales no sean adecuadas para el sistema de visión, la aeronave frenará y entrará en vuelo estacionario; después, iniciará la ruta original de RPO.

- Si la distancia del RPO (la distancia horizontal entre la aeronave y el punto de origen) es superior a 50 m, la aeronave ajusta su orientación y vuela marcha atrás durante 50 m siguiendo la ruta de vuelo original y luego entra en la ruta preestablecida del RPO.
- Si la distancia de RPO es superior a 5 m e inferior a 50 m, la aeronave ajusta su orientación y vuela al punto de origen en línea recta y en horizontal a la altitud actual.
- Si la distancia del RPO es inferior a 5 m, la aeronave aterriza de inmediato.

Procedimiento RPO

Una vez activado el RPO avanzado, la aeronave frenará y entrará en vuelo estacionario.

- **Cuando el entorno o las condiciones de iluminación son adecuadas para el sistema de visión:**
 - La aeronave ajustará su orientación al punto de origen, planificará la mejor ruta en función de la configuración del RPO y regresará al punto de origen si GNSS estaba disponible al despegar.
 - Si GNSS no estaba disponible y solo funcionaba el sistema de visión durante el despegue, la aeronave ajustará su orientación al punto de origen, planificará la mejor ruta en función de la configuración del RPO y regresará a la posición donde haya una señal de GNSS intensa de acuerdo con la configuración del RPO. Seguirá aproximadamente la trayectoria de salida de regreso a las proximidades del

punto de origen. En este punto, preste atención a las indicaciones de la aplicación y escoja si permite a la aeronave realizar el RPO y aterrizar automáticamente o si controla el RPO y el aterrizaje manualmente.

Preste atención si GNSS no estaba disponible al despegar:

- ◊ Compruebe que el sistema anticolidión esté activado.
 - ◊ NO vuele en espacios estrechos y la velocidad del viento ambiental debe ser inferior a 3 m/s.
 - ◊ Vuele a una zona abierta y manténgase a una distancia mínima de 10 metros de cualquier obstáculo rápidamente tras el despegue. De lo contrario, es posible que la aeronave no pueda regresar al punto de origen. Durante el vuelo, evite volar sobre superficies de agua hasta alcanzar una zona con una señal GNSS intensa. La altitud sobre el suelo debe ser superior a 2 metros e inferior a 30 metros. De lo contrario, es posible que la aeronave no pueda regresar al punto de origen. Si la aeronave entra en modo ATTI antes de alcanzar una zona con una señal GNSS intensa, se invalidará el punto de origen.
 - ◊ La aeronave no puede regresar al punto de origen si el posicionamiento visual no está disponible durante el vuelo. Preste atención al entorno y siga las indicaciones de voz de la aplicación para evitar colisiones.
 - ◊ Cuando la aeronave regrese cerca del punto de despegue y la aplicación indique que el entorno actual es complejo, confirme si va a continuar volando:
 - Debe confirmar si la ruta de vuelo es correcta y prestar atención a la seguridad de vuelo.
 - Debe confirmar si la condición de iluminación es suficiente para el sistema de visión. En caso de que no, la aeronave puede salir del RPO. Si se fuerza que la aeronave siga volando o realizando el RPO, podría entrar en modo ATTI.
 - ◊ Tras la confirmación, la aeronave continuará el regreso al punto de origen a baja velocidad. Si aparece un obstáculo en la ruta de regreso, la aeronave frenará y es posible que salga del RPO.
 - ◊ Este proceso de RPO no admite la detección de obstáculos dinámicos (p. ej., peatones) ni la detección de obstáculos en escenas sin texturas, como paredes acristaladas o blancas.
 - ◊ El RPO requiere que el suelo y el entorno cercano (como las paredes) tengan texturas ricas y sin cambios dinámicos.
- **Cuando el entorno o las condiciones de iluminación no son adecuadas para el sistema de visión:**

- Si la distancia del RPO es superior a 5 metros, la aeronave regresará al punto de origen de acuerdo con los ajustes **preestablecidos**.
- Si la distancia del RPO es inferior a 5 m, la aeronave aterriza de inmediato.

Configuración del RPO

La configuración del RPO está disponible para el RPO avanzado. Vaya a la vista de cámara en DJI Fly, pulse *** > Seguridad y desplácese hasta **Regreso al punto de origen (RPO)**.

- **Óptimo:**



- Si la iluminación es suficiente y el entorno es adecuado para el sistema de visión, la aeronave, automáticamente y al margen de la configuración de Altitud de RPO, planificará la ruta óptima del RPO y ajustará la altitud en función de factores del entorno (p. ej., obstáculos) y de las señales de transmisión. La ruta óptima del RPO implica que la aeronave recorrerá en vuelo la distancia más corta posible para reducir el consumo de batería e incrementar la autonomía de vuelo.
 - Si no hay suficiente iluminación o el entorno no es adecuado para el sistema de visión, la aeronave llevará a cabo el RPO predeterminado según la configuración de la altitud de RPO.
- **Predeterminado:**



Altitud/Distancia de RPO		Condiciones de iluminación y entorno adecuadas	Condiciones de iluminación y entorno inadecuadas
Distancia de RPO >50 m	Altitud actual < altitud de RPO	La aeronave planificará la ruta de RPO, se dirigirá a una zona abierta sorteando cualquier obstáculo, ascenderá a la altitud de RPO y regresará al punto de origen siguiendo la ruta más idónea.	La aeronave subirá hasta la altitud de RPO y volará hacia al punto de origen en línea recta a la altitud de RPO. ^[1]
	Altitud actual ≥ Altitud de RPO	La aeronave regresará al punto de origen siguiendo la mejor ruta a la altitud actual.	La aeronave volará hacia al punto de origen en línea recta a la altitud actual. ^[1]
La distancia de RPO es de 5 a 50 m			La aeronave volará hacia al punto de origen en línea recta a la altitud actual. ^[2]

[1] Si el LiDAR orientado hacia delante detecta un obstáculo de frente, la aeronave ascenderá para evitarlo. Dejará de ascender cuando la ruta por delante esté despejada y continuará al RPO. Si la altura del obstáculo supera el límite de altitud, la aeronave frenará y entrará en vuelo estacionario, entonces el usuario deberá tomar el control.

[2] Si el LiDAR orientado hacia delante detecta un obstáculo de frente, la aeronave frenará y entrará en vuelo estacionario, entonces el usuario tendrá que tomar el control.

Si la altitud actual es superior a la altitud de RPO al aproximarse la aeronave al punto de origen, esta decidirá de manera inteligente si desciende mientras vuela hacia delante en función del entorno, la iluminación, la altitud de RPO establecida y la altitud actual. Cuando la aeronave esté sobre el punto de origen, la altitud actual de la nave no será inferior a la altitud de RPO establecida.

Los planes de RPO según distintos entornos, los métodos de activación de RPO y las configuraciones de RPO son los siguientes:

Método de activación de RPO	Condiciones de iluminación y entorno adecuadas (La aeronave puede esquivar los obstáculos y las zonas GEO)	Condiciones de iluminación y entorno inadecuadas
El usuario activa directamente el RPO		Preestablecida (la aeronave puede ascender para esquivar los obstáculos y las zonas GEO)
Nivel de batería bajo de la aeronave	La aeronave ejecutará el RPO basándose en su configuración:	
Pérdida de señal del control remoto	<ul style="list-style-type: none"> • Óptimo • Predeterminado 	RPO por ruta original, Se ejecutará el RPO preestablecido cuando se restablezca la señal (la aeronave puede esquivar zonas GEO y frenará y entrará en vuelo estacionario si hay un obstáculo)

Protección de aterrizaje

Durante el RPO, la protección de aterrizaje se activa cuando la aeronave inicia el aterrizaje.

A continuación se indica el rendimiento específico de la aeronave:

- Si se determina que el terreno es adecuado para aterrizar, la aeronave aterrizará directamente.
- Si determina que el terreno no es adecuado para el aterrizaje, la aeronave mantendrá vuelo estacionario y esperará la confirmación del piloto.
- Si la protección de aterrizaje no está operativa, DJI Fly mostrará un aviso de aterrizaje cuando la aeronave descienda a 0.5 m del suelo. Pulse **Confirmar** o mueva la palanca del acelerador completamente hacia abajo y manténgala en esa posición durante un segundo; la aeronave aterrizará.



- La protección de aterrizaje solo ayuda a determinar el entorno de aterrizaje. Preste atención al entorno durante el aterrizaje para garantizar la seguridad.
- En las siguientes situaciones, la protección de aterrizaje podría no estar disponible y la aeronave podría aterrizar directamente:
 - Al volar sobre superficies monocromas, reflectantes o con poca iluminación, o sobre un área grande de superficies sin texturas claras o superficies con texturas dinámicas, como baldosas cerámicas suaves, suelos de garaje con luz insuficiente o hierba que se agita con el viento.

- ♦ Al volar sobre obstáculos sin texturas claras, como rocas grandes, o superficies reflectantes o monocromas, como baldosas levantadas.
 - ♦ Al volar sobre obstáculos pequeños o finos, como líneas de tensión o ramas de árboles.
 - ♦ Al volar sobre superficies que se asemejan a un terreno plano, como arbustos recortados y planos, copas de árboles planas o terreno hemisférico.
 - En las siguientes situaciones, la protección de aterrizaje se podría activar por error y la aeronave no sería capaz de aterrizar:
 - ♦ Al volar sobre superficies que el sistema de visión pueda confundir con agua, como suelo mojado y zonas con charcos.
 - ♦ Al volar sobre superficies planas, pero hay superficies con textura clara (escaleras o superficies oblicuas) cerca.
-




- Cuando llegue a la zona sobre el punto de origen, la aeronave aterrizará de forma precisa en el punto de despegue. Para realizar un aterrizaje preciso se deben cumplir las siguientes condiciones:
 - ♦ El punto de origen se deberá haber registrado al despegar y no se debe cambiar durante el vuelo.
 - ♦ Durante el despegue, la aeronave deberá ascender en vertical, como mínimo, 7 m antes de desplazarse en horizontal.
 - ♦ Las características del terreno del punto de origen deberán permanecer prácticamente inalteradas.
 - ♦ El terreno del punto de origen deberá presentar características que lo distinguan con claridad. No son aptos los terrenos que estén cubiertos de nieve.
 - ♦ Las condiciones de iluminación no podrán ser demasiado claras ni demasiado oscuras.
 - Durante el aterrizaje, si mueve cualquier otra palanca de control que no sea la palanca del acelerador, se considerará que se abandona Aterrizaje preciso y la aeronave descenderá en vertical.
-


Punto de origen dinámico

Cuando la aeronave se utiliza con el control remoto DJI RC 2, el punto de origen dinámico está disponible.

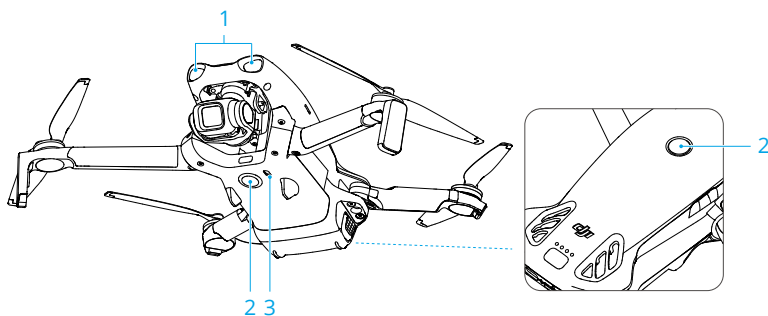
Cuando la señal GNSS del control remoto sea intensa, habilite el punto de origen dinámico a través de cualquiera de los siguientes métodos, y el punto de origen se actualizará continuamente a la ubicación del control remoto.

- En la vista de cámara, pulse  > Actualizar punto de origen > Punto de origen dinámico > Actualizar.
- En la vista de cámara, pulse *** > Seguridad > Actualizar Punto de origen > Punto de origen dinámico > Actualizar.

Cuando el punto de origen dinámico esté habilitado, el icono de RPO se volverá azul. Una vez activado el RPO, la aeronave regresará cerca del punto de origen, saldrá del RPO y se mantendrá en vuelo estacionario. Los usuarios pueden controlar la aeronave.

-  • Después de habilitar el punto de origen dinámico por primera vez, si la señal GNSS del control remoto es débil, el punto de origen dinámico puede no estar disponible.
- Utilice la función del punto de origen dinámico en un entorno abierto con una señal GNSS intensa. De lo contrario, el punto de origen tendrá una gran desviación de la ubicación real del control remoto.
 - Una vez que el punto de origen dinámico esté disponible, si la señal GNSS del control remoto es débil, el punto de origen permanecerá en la última ubicación que se haya actualizado correctamente. Cuando se active el RPO, compruebe si la ubicación del punto de origen es la última ubicación del control remoto.

5.4 Sistema de detección



1. LiDAR orientado hacia delante
2. Sistema de visión monocular omnidireccional
3. Sistema de detección inferior por infrarrojos

El LiDAR orientado hacia delante puede detectar obstáculos que se encuentren por delante. El sistema de visión monocular omnidireccional funciona mejor si la iluminación es adecuada y los obstáculos están claramente marcados o tienen una textura definida. El sistema de visión monocular omnidireccional se activará automáticamente si la aeronave está en modo Normal o modo Cine y se ha establecido la acción del sistema anticolidión en **Esquivar** o **Frenar** en DJI Fly. La función de posicionamiento es aplicable cuando las señales GNSS no están disponibles o son débiles.



- Cuando el posicionamiento visual y el sistema anticolidión estén deshabilitados, la aeronave solo dependerá del GNSS para el vuelo estacionario, el sistema anticolidión omnidireccional no estará disponible y la aeronave no desacelerará automáticamente durante el descenso cerca del suelo. Extreme las precauciones cuando el posicionamiento visual y el sistema anticolidión estén deshabilitados.
- Solo podrá deshabilitar el posicionamiento visual y el sistema anticolidión durante el vuelo manual; no podrá hacerlo cuando use el RPO, el aterrizaje automático o los Modos de vuelo inteligentes.
- El posicionamiento visual y el sistema anticolidión se pueden deshabilitar temporalmente en condiciones de nubosidad o niebla o cuando se detecten obstáculos durante el aterrizaje. Mantenga el posicionamiento visual y el sistema anticolidión habilitados en situaciones normales de vuelo. El posicionamiento visual y el sistema anticolidión se habilitan de manera predeterminada tras reiniciar la aeronave.

Aviso



- Preste atención al entorno de vuelo. El sistema de detección por infrarrojos solo funciona en determinadas circunstancias y no sustituye el control ni el criterio humanos. En todo momento durante el vuelo, preste atención al entorno y a las advertencias que le muestre DJI Fly, pilote la aeronave con responsabilidad y mantenga el control de esta.
- Si no hay señal GNSS disponible, el sistema de visión inferior ayudará al posicionamiento de la aeronave, y este funciona mejor cuando la aeronave se encuentra a una altitud de entre 0.5 y 30 m. Debe prestarse suma atención en caso de que la altitud de la aeronave supere los 30 m, ya que esta circunstancia podría afectar al rendimiento del posicionamiento visual.
- Es posible que el sistema de visión inferior no funcione correctamente si la aeronave vuela cerca de superficies de agua. Por tanto, la aeronave podría no ser capaz de tomar medidas para evitar el agua al aterrizar. Se recomienda mantener el control del vuelo en todo momento, tomar decisiones racionales

en función del entorno y procurar no depender en exceso del sistema de visión inferior.

- El sistema de visión no permite identificar con precisión grandes estructuras compuestas por armazones y cables, como grúas de torre, torres de alta tensión, líneas de alta tensión, puentes atirantados o puentes colgantes.
- El sistema de visión no puede funcionar correctamente cerca de superficies que no tengan variaciones de patrón claras o donde la iluminación sea demasiado tenue o demasiado intensa. El sistema de visión no funciona correctamente en las siguientes situaciones:
 - ♦ Al volar cerca de superficies monocromas (p. ej., negro, blanco, rojo o verde puros).
 - ♦ Al volar cerca de superficies altamente reflectantes.
 - ♦ Al volar cerca de superficies de agua o transparentes.
 - ♦ Al volar cerca de superficies u objetos en movimiento.
 - ♦ Al sobrevolar una zona en la que la iluminación cambie con frecuencia y de forma drástica.
 - ♦ Al volar cerca de superficies extremadamente oscuras (<1 lux) o brillantes (>100 000 lux).
 - ♦ Al volar cerca de superficies que reflejen intensamente o absorban las ondas infrarrojas (p. ej., espejos, vidrio, señales de tráfico y pavimentos de asfalto).
 - ♦ Al volar cerca de superficies que no tengan patrones ni texturas definidos.
 - ♦ Al volar cerca de superficies que tengan patrones o texturas idénticos y repetitivos (p. ej., baldosas con el mismo diseño).
 - ♦ Al volar cerca de obstáculos que presenten pequeñas superficies (p. ej., ramas de árboles y líneas de tensión).
 - ♦ Al volar cerca de objetos pequeños con forma de poste (p. ej., postes de servicios públicos o farolas).
 - ♦ Al volar cerca de sujetos en movimiento (p. ej., personas caminando o vehículos).
- Mantenga los sensores limpios en todo momento. NO raye ni manipule los sensores. NO almacene la aeronave en entornos húmedos ni polvorientos.
- Es posible que las cámaras del sistema de visión deban calibrarse después de haber estado almacenadas durante un periodo prolongado. Aparecerá un mensaje en DJI Fly y la calibración se realizará automáticamente.
- NO vuele en días lluviosos, con niebla o cuando la visibilidad sea inferior a 100 m.

- NO bloquee el sistema de detección.
- NO despegue rápidamente en dirección a un obstáculo para evitar el riesgo de que el sistema de detección no responda a tiempo, lo que podría provocar una colisión.
- Compruebe lo siguiente antes del despegue:
 - ♦ Asegúrese de que no haya adhesivos ni ningún otro obstáculo sobre el vidrio del sistema de detección.
 - ♦ Use un paño suave si hay suciedad, polvo o agua en el cristal del sistema de detección. NO use ningún producto de limpieza que contenga alcohol.
 - ♦ Póngase en contacto con Asistencia Técnica de DJI si los objetivos del sistema de detección presentan cualquier desperfecto.
- La aeronave puede volar en cualquier momento del día o de la noche. Sin embargo, el sistema de visión no está disponible en los vuelos nocturnos. Vuele con precaución.
- El LiDAR orientado hacia adelante no puede detectar obstáculos con una reflectividad inferior al 10 % ni objetos reflectantes como el vidrio.
- El LiDAR orientado hacia delante no puede funcionar correctamente en entornos con una iluminación demasiado fuerte (>40 000 lux).

5.5 Sistema avanzado de asistencia al piloto

La función Sistema avanzado de asistencia al piloto (APAS) está disponible en los modos Normal y Cine. Cuando APAS está activado, la aeronave continua respondiendo a sus órdenes y planifica su ruta teniendo en cuenta tanto el accionamiento de las palancas de control como el entorno de vuelo. APAS permite sortear obstáculos y obtener un vídeo más fluido con mayor facilidad, además de proporcionar una mejor experiencia de vuelo.

Cuando APAS está activado, la aeronave se puede detener presionando el botón de Detener vuelo en el control remoto. La aeronave frena, se mantiene en vuelo estacionario durante tres segundos y espera a recibir órdenes del piloto.

Para activar la función APAS, abra DJI Fly, vaya a ***** > Seguridad > Sistema anticollisión manual** y seleccione **Esquivar**. Establezca **Opciones de esquivar** en modo **Normal** o **Elegante**. En el modo **Elegante**, la aeronave puede volar a más velocidad, con más suavidad y más cerca de los obstáculos, con lo que logrará mejores vídeos mientras esquiva los obstáculos. Sin embargo, aumentará el riesgo de colisión con los obstáculos. Vuele con precaución.

El modo **Elegante** no funciona con normalidad en las siguientes situaciones:

- Si la orientación de la aeronave cambia rápidamente al volar cerca de obstáculos.
- Si se vuela entre obstáculos estrechos (p. ej., entre arbolado y arbustos) a alta velocidad.
- Si se vuela cerca de obstáculos que son demasiado pequeños para ser detectados.
- Si se vuela con el protector para hélices montado.

Aviso



- Asegúrese de usar APAS cuando el sistema de visión esté disponible. Asegúrese de que no haya personas, animales, objetos con pequeñas superficies (p. ej., ramas de árboles), ni objetos transparentes (p. ej., cristal o agua) a lo largo de la ruta de vuelo deseada.
 - Asegúrese de usar APAS cuando el sistema de visión inferior esté disponible o la señal GNSS sea intensa. Es posible que APAS no funcione correctamente si la aeronave vuela sobre agua o zonas cubiertas de nieve.
 - Extreme las precauciones al volar en entornos muy oscuros (<5 lux) o brillantes (>100 000 lux).
 - Preste atención a DJI Fly y asegúrese de que APAS funcione con normalidad.
 - Es posible que APAS no funcione correctamente si la aeronave se acerca a los límites de vuelo o entra en una zona GEO.
 - Si falta iluminación y el sistema de visión no está disponible parcialmente, la aeronave frenará y entrará en vuelo estacionario en lugar de esquivar obstáculos. Tendrá que centrar la palanca de control y seguir controlando la aeronave.
-

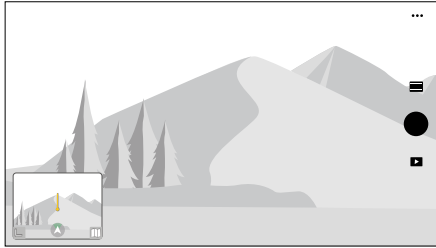
Protección de aterrizaje

Si la acción del sistema anticolisión se ha establecido en **Esquivar** o **Frenar**, la protección de aterrizaje se activará cuando mueva la palanca del acelerador hacia abajo para que la aeronave aterrice. La protección de aterrizaje se activa cuando la aeronave inicia el aterrizaje.

- Si se determina que el terreno es adecuado para aterrizar, la aeronave aterrizará directamente.
- Si se determina que el terreno no es adecuado para aterrizar, la aeronave entrará en vuelo estacionario cuando haya descendido a un determinado nivel sobre el suelo. Mueva la palanca del acelerador hacia abajo durante, como mínimo, cinco segundos; la aeronave aterrizará sin el sistema anticolisión.

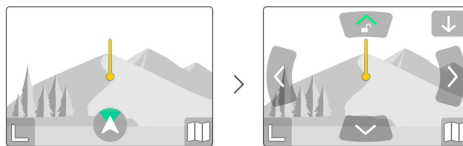
5.6 Asistencia visual

Para ayudar a los usuarios a navegar y observar los obstáculos durante el vuelo, la vista de asistencia visual cambia automáticamente a las transmisiones correspondientes de los sensores visuales según la dirección de vuelo.



Para cambiar a la vista de la asistencia visual, deslice a la izquierda en el indicador de posición o a la derecha en el minimapa o pulse el icono de la esquina inferior derecha del indicador de posición. Pulse el centro de la pantalla para maximizar la vista de la asistencia visual.

- ⚠ • Cuando utilice la asistencia visual, es posible que la calidad de la transmisión de vídeo disminuya debido a los límites del ancho de banda de la transmisión, al rendimiento del teléfono o a la resolución de la transmisión de vídeo de la pantalla del control remoto.
- Es normal que los componentes de la aeronave aparezcan en la vista de asistencia visual.
- La asistencia visual debe usarse solo como referencia. Las paredes de cristal y los objetos pequeños (p. ej., ramas de árboles, cables de electricidad o cuerdas de cometas) no se pueden mostrar con precisión.
- La asistencia visual no está disponible cuando la aeronave no ha despegado o cuando la señal de transmisión de vídeo es débil.



1. Pulse el icono de dirección de vista .

2. Pulse la flecha para cambiar entre distintas direcciones de la vista de asistencia visual. Pulse de nuevo la dirección para bloquearla.

La dirección de la línea indica la dirección de la velocidad de vuelo actual de la aeronave, y la longitud de la línea indica la velocidad de vuelo de la aeronave.

- ⚠ • Si la dirección no está bloqueada en una dirección específica, la vista de asistencia visual cambia automáticamente a la dirección de vuelo actual. Pulse cualquier otra flecha de dirección para cambiar la dirección de la vista de asistencia visual durante un rato antes de volver a la vista de la dirección de vuelo actual.
-

Advertencia de colisión

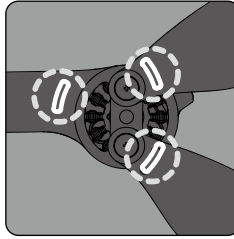
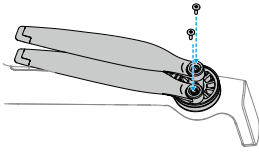
Cuando se detecte un obstáculo en la dirección de la vista actual, la vista de asistencia visual mostrará una advertencia de colisión. El color de la advertencia dependerá de la distancia entre el obstáculo y la aeronave. Los colores rojo y amarillo indican la distancia relativa, de lejos a cerca.

- 🔦 • El campo de visión de la asistencia visual está limitado en todas las direcciones. Es normal no ver obstáculos en el campo de visión si se muestra una advertencia de colisión.
 - La advertencia de colisión no se controla con el botón **Mostrar mapa de radares** y permanece visible incluso cuando el mapa de radar está desactivado.
 - Las advertencias de colisión solo aparecen si la vista de asistencia visual se muestra en la ventana pequeña.
-

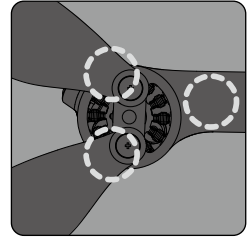
5.7 Hélices

Acoplamiento y retirada de las hélices

Instale las hélices con marcas en los motores del brazo con marcas y las hélices sin marcar a los motores del brazo sin marcas. Utilice el destornillador del paquete de la aeronave para montar y quitar las hélices. Asegúrese de que los tornillos estén correctamente apretados al montar las hélices.



Con marcas



Sin marcas


Aviso



- Las palas de las hélices están afiladas. Manipúlelas con cuidado para evitar lesiones personales o deformaciones de la hélice.
- Antes de cada vuelo, asegúrese de que las hélices y los motores estén montados de forma segura.
- Use solo hélices oficiales de DJI. NO mezcle distintos tipos de hélices.
- Las hélices son componentes de consumo. Compre hélices adicionales si es necesario.
- Asegúrese de que todas las hélices se encuentren en buen estado antes de cada vuelo. No utilice hélices desgastadas, astilladas ni rotas. Limpie las hélices con un paño suave y seco si tienen algún tipo de objeto extraño adherido.
- Para evitar lesiones, manténgase alejado de hélices o motores giratorios.
- Para evitar daños en las hélices, coloque la aeronave correctamente cuando la transporte o guarde. NO retuerza ni doble las hélices. Si las hélices están dañadas, el rendimiento del vuelo podría verse afectado.
- Asegúrese de que los motores estén bien montados y giren correctamente. Si el motor se sobrecarga o se cala durante el vuelo, aterrice inmediatamente.
- NO intente modificar la estructura de los motores.
- NO toque los motores, ni deje que las manos u otras partes del cuerpo entren en contacto con estos, tras el vuelo, ya que pueden estar calientes.
- NO bloquee ninguno de los orificios de ventilación de los motores ni el cuerpo de la aeronave.
- Asegúrese de que el sonido de los ESC sea normal al encender la aeronave.

5.8 Batería de vuelo inteligente

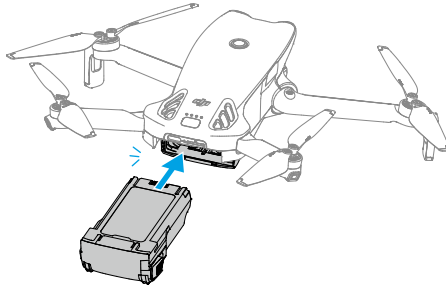
Aviso

-
-  • Lea y siga estrictamente las instrucciones que aparecen en este manual, en las *Directrices de seguridad* y en los adhesivos de la batería antes de usarla. Deberá asumir plena responsabilidad de todas las operaciones y usos.
-
1. NO cargue una batería de vuelo inteligente inmediatamente después del vuelo, ya que puede estar demasiado caliente. Espere a que la batería se enfríe hasta alcanzar la temperatura de carga antes de volver a cargarla.
 2. Para prevenir daños, la batería solo se carga a una temperatura entre 5 y 40 °C (41 y 104 °F). La temperatura de carga ideal es de 22 a 28 °C (de 71.6 a 82.4 °F). Cargar la batería en el rango de temperatura ideal puede prolongar su vida útil. La carga se detiene automáticamente si las celdas de batería superan los 55 °C (131 °F) durante el proceso de carga.
 3. Aviso de temperatura baja:
 - Las baterías no se pueden usar en entornos con temperaturas inferiores a -10 °C (14 °F).
 - La capacidad de la batería se reduce significativamente cuando se vuela a bajas temperaturas de -10 a 5 °C (14 a 41 °F). Asegúrese de cargar completamente la batería antes del despegue. Mantenga la aeronave en vuelo estacionario durante un rato para calentar la batería tras el despegue.
 - Se recomienda calentar la batería a una temperatura de al menos 10 °C (50 °F) antes de despegar cuando se vuela en entornos de baja temperatura. Lo ideal es calentar la batería a más de 20 °C (68 °F).
 - La reducción de la capacidad de la batería en entornos de baja temperatura reduce la capacidad de resistencia a la velocidad del viento de la aeronave. Vuele con precaución.
 - Extreme las precauciones cuando vuele a elevadas altitudes con temperaturas bajas.
 4. Una batería completamente cargada se descargará automáticamente si está inactiva durante un período de tiempo. Tenga en cuenta que es normal que la batería emita calor durante el proceso de descarga.
 5. Cargue completamente la batería al menos una vez cada tres meses para mantenerla en buenas condiciones. Si no se utiliza la batería durante un periodo prolongado, el rendimiento de la batería podría verse afectado y la batería podría sufrir daños permanentes. Si una batería no se ha cargado o descargado durante tres meses o más, ya no estará cubierta por la garantía.

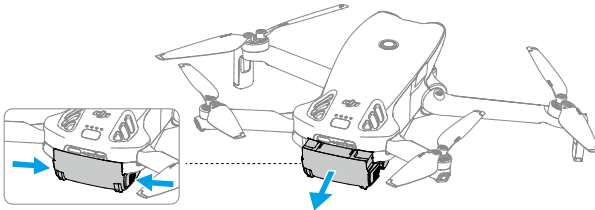
6. Por razones de seguridad, mantenga las baterías a un nivel de energía bajo durante el transporte. Antes del transporte, se recomienda descargar las baterías al 30 % o menos.

Colocación y extracción de la batería

Instalación



Desmontaje

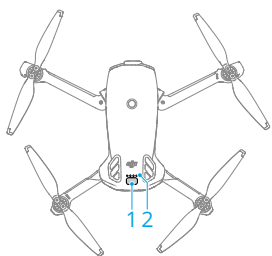


-
- ⚠ • NO inserte ni extraiga la batería mientras la aeronave esté encendida.
- Asegúrese de que al instalar la batería se oiga un clic; esto indicará que está bien instalada. NO vuele la aeronave si la batería no está montada de forma segura, ya que esto puede causar un mal contacto entre la batería y la aeronave y presentar peligros.
-

Uso de la batería

Comprobación del nivel de batería

Presione el botón de encendido una vez para comprobar el nivel de batería actual.



1. Botón de encendido
2. Ledes de nivel de batería

Los ledes de nivel de batería muestran el nivel de carga de la batería durante la carga y la descarga. Los estados de los ledes se definen a continuación:

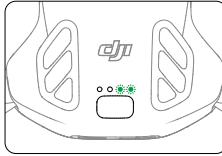
- El led está encendido
- El led parpadea
- El led está apagado

Patrón de parpadeo	Nivel de la batería
	88-100 %
	76-87 %
	63-75 %
	51-62 %
	38-50 %
	26-37 %
	13-25 %
	0-12 %

Encender/apagar

Presione una vez el botón de encendido, después otra y manténgalo presionado, para encender o apagar la aeronave. Cuando la aeronave está encendida, los ledes de nivel de batería muestran el nivel de batería. Los ledes de nivel de batería se apagan cuando se apaga la aeronave.

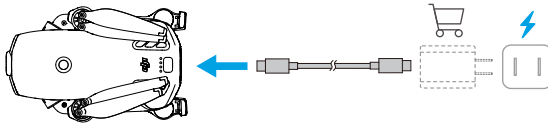
El parpadeo simultáneo de los dos ledes que se muestran en la siguiente imagen indica que la batería está fallando. Retire la batería de la aeronave, insértela de nuevo y asegúrese de que esté bien montada.



Carga de la batería

Cargue completamente la batería antes de cada uso. Se recomienda utilizar los dispositivos de carga proporcionados por DJI u otros cargadores que admitan el protocolo de carga rápida USB PD.

Con un cargador



- ⚠ • La batería no se puede cargar si la aeronave está encendida.

En la siguiente tabla se muestra el nivel de batería durante la carga.

Patrón de parpadeo	Nivel de la batería
	0-50 %
	51-75 %
	76-99 %
	100 %

- 💡 • La frecuencia de parpadeo de los ledes de nivel de batería difiere según el cargador USB utilizado. Si la velocidad de carga es rápida, los ledes de nivel de batería parpadearán rápidamente.
- El parpadeo simultáneo de los cuatro ledes indica que la batería está dañada.

Mediante el centro de carga

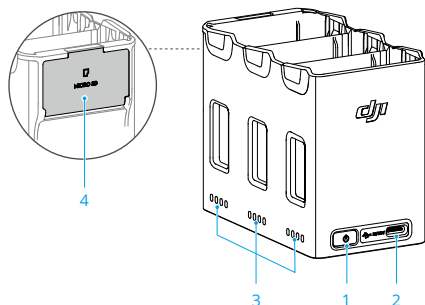


Se recomienda abrir el siguiente enlace o escanear el código QR para ver el videotutorial.



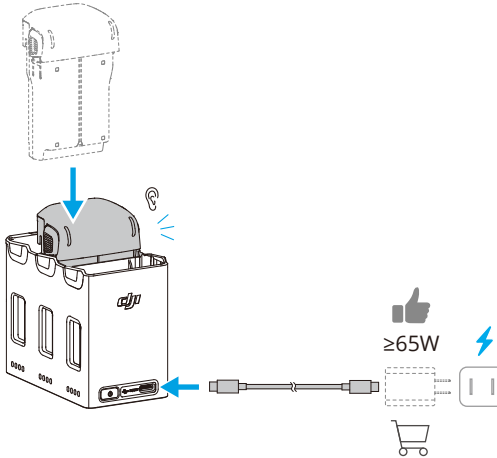
<https://www.dji.com/lito-x1/video>

- ⚠ La temperatura ambiental afecta la velocidad de carga. La carga es más rápida en un entorno bien ventilado cuya temperatura sea de 25 °C (77 °F).
- La estación de carga solo es compatible con un modelo específico de la batería de vuelo inteligente. NO use el centro de carga con otros modelos de batería.
- Coloque el centro de carga sobre una superficie lisa y estable cuando lo esté usando. Asegúrese de que el dispositivo esté debidamente aislado para evitar el riesgo de incendio.
- NO toque los terminales metálicos de los puertos de batería.
- Limpie los terminales metálicos con un paño limpio y seco si están sucios.



1. Botón de función
2. Conector USB-C
3. Ledes de estado
4. Ranura para almacenamiento de tarjeta microSD (con tapa)

Cómo realizar la carga



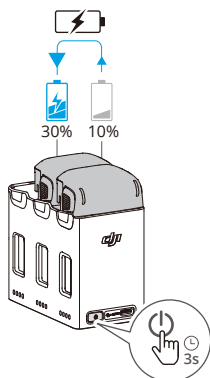
Si usa cargadores con diferentes potencias de salida, la secuencia de carga variará.

Potencia del cargador	Secuencia de carga
<45 W	De mayor a menor nivel de la batería.
≥45 W	Carga tres baterías simultáneamente ^[1]: Carga la batería con menor carga hasta que iguale aproximadamente la segunda con mayor carga, a continuación las carga para igualarlas con la de mayor carga y, finalmente, carga las tres baterías simultáneamente.

[1] Condiciones de carga en paralelo:

- Todas las baterías son del mismo modelo.
- El cargador es compatible con USB Power Delivery (PD).

Acumulación de energía



1. Inserte las baterías de vuelo inteligentes en el centro de carga y mantenga pulsado el botón de función para transferir la carga de las baterías con menor nivel de carga a la batería con mayor nivel de carga. El led de estado de las baterías con menor nivel de carga mostrará el nivel de carga actual, mientras que el led de estado de las baterías con mayor nivel de carga parpadearán en orden.
2. Para detener la acumulación de energía, vuelva a mantener presionado el botón de función. Tras detener la acumulación de energía, presione el botón de función para comprobar el nivel de carga de las baterías.

-
- ⚠** • La acumulación de energía se detiene automáticamente en los siguientes casos:
- ♦ La batería receptora está totalmente cargada, o el nivel de carga de la batería emisora es inferior al 5 %.
 - ♦ Durante la acumulación de energía, se conecta un cargador o dispositivo externo a la estación de carga.
 - ♦ Se interrumpe el proceso de acumulación durante más de 15 minutos debido a una anomalía en la temperatura de las baterías.
 - ♦ Una vez terminada la acumulación de energía, cargue la batería con menor nivel de carga lo antes posible para evitar sobrecargas.
-

Descripciones del led de estado






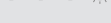
Cada puerto de batería del centro de carga tiene su conjunto de ledes de estado correspondiente, que puede indicar el estado de carga, el nivel de batería y el estado anómalo. El estado del led para el nivel de batería y las anomalías en la batería es el mismo que el de la aeronave.

Estado de carga

Patrón de parpadeo	Descripciones
Los ledes de estado de un conjunto parpadean rápidamente de manera sucesiva	La batería que hay en el puerto de batería correspondiente se está cargando con un cargador USB PD.
Los ledes de estado de un conjunto parpadean lentamente de manera sucesiva	La batería en el puerto de batería correspondiente se está cargando con un cargador normal.
El conjunto de ledes de estado se mantiene fijo	La batería en el puerto correspondiente está completamente cargada.
Todos los ledes de estado parpadean en secuencia	No se ha introducido ninguna batería.

Mecanismos de protección de la batería

Los ledes de nivel de batería pueden mostrar indicaciones de protección de la batería que se activan debido a anomalías en las condiciones de carga.

Ledes	Patrón de parpadeo	Estado
	El led 2 parpadea dos veces por segundo	Sobrecorriente detectada
	El led 2 parpadea tres veces por segundo	Se ha detectado un cortocircuito
	El led 3 parpadea dos veces por segundo	Se ha detectado una sobrecarga
	El led 3 parpadea tres veces por segundo	Se ha detectado sobrevoltaje del cargador
	El led 4 parpadea dos veces por segundo	Temperatura de carga demasiado baja
	El led 4 parpadea tres veces por segundo	Temperatura de carga demasiado alta

Si se activase algún mecanismo de protección de la batería, para reanudar la carga se debe desenchufar el cargador y luego volver a enchufarlo. Si la temperatura de carga es anómala, espere a que vuelva a la normalidad. La batería reanudará automáticamente la carga sin necesidad de desenchufar y volver a enchufar el cargador.

5.9 Estabilizador y cámara

Aviso del estabilizador

- ⚠ • Asegúrese de que no haya pegatinas en el estabilizador ni objetos sobre este antes de despegar. NO toque ni golpee el estabilizador tras encender la aeronave. Despegue la aeronave desde una superficie plana y abierta para que el estabilizador no sufra desperfectos.
- Retire el protector del estabilizador antes de encender la aeronave. Coloque el protector del estabilizador cuando la aeronave no se esté usando.
- Es posible que las piezas de precisión del estabilizador sufran desperfectos tras una colisión o un impacto, lo que podría provocar que el estabilizador funcione de forma incorrecta.
- Evite la entrada de polvo o arena en el estabilizador, especialmente en sus motores.
- Es posible que el motor del estabilizador entre en modo de protección si el estabilizador queda bloqueado por otros objetos cuando se coloca la aeronave sobre un terreno irregular o sobre hierba, o si experimenta una fuerza externa excesiva, como durante una colisión. Espere a que el estabilizador se recupere o reinicie el dispositivo.
- NO ejerza una fuerza externa sobre el estabilizador una vez que la aeronave esté encendida.
- NO añada al estabilizador ninguna carga útil adicional que no sea un accesorio oficial, ya que esto podría provocar que el estabilizador no funcionase con normalidad o incluso dañar el motor de forma permanente.
- Volar a través de niebla densa o de nubes puede humedecer el estabilizador, lo que ocasionaría que falle temporalmente. El estabilizador recuperará la funcionalidad completa una vez que esté seco.
- Con vientos fuertes, el estabilizador podría vibrar durante la grabación.
- Una vez encendida la aeronave, si no se coloca en plano durante un periodo prolongado o si se sacude mucho, es posible que el estabilizador deje de funcionar y entre en modo de protección. En este caso, coloque la aeronave sobre una superficie plana y espere a que se recupere.
- NO utilice la aeronave en condiciones de lluvia o nieve. Si encuentra lluvia o nieve durante el vuelo, aterrice la aeronave inmediatamente y limpie la superficie del estabilizador y el motor del estabilizador de inmediato.
- Si el ángulo de inclinación del estabilizador es grande:

- Cuando la aeronave se incline hacia adelante debido a la aceleración o desaceleración, el estabilizador entrará en modo de protección de límite y ajustará automáticamente el ángulo hacia abajo.
 - Cuando la aeronave se alabea lateralmente debido a la aceleración o desaceleración lateral, el eje de guiñada del estabilizador puede alcanzar el límite de movimiento.
 - La aeronave restringirá su velocidad para mantener la estabilización de la imagen. En condiciones de viento fuerte, la velocidad de vuelo se limitará aún más. Puede reducir apropiadamente el ángulo de inclinación para lograr una mayor velocidad de vuelo.
 - El cuerpo de la aeronave puede aparecer en el borde de la vista en directo.
-

Ángulo del estabilizador

Use el dial del estabilizador del control remoto para controlar la inclinación del estabilizador. También puede hacerlo desde la vista de cámara en DJI Fly. Mantenga pulsada la pantalla hasta que aparezca la barra de ajuste del estabilizador. Arrastre la barra para controlar el ángulo del estabilizador.

Modos de funcionamiento del estabilizador

Hay disponibles dos modos de funcionamiento del estabilizador. Puede cambiar entre ambos modos de funcionamiento en *** > **Control**.

Modo de seguimiento: El ángulo del estabilizador se mantiene estable con respecto al plano horizontal. Este modo es adecuado para capturar imágenes estables.

Modo FPV: Cuando la aeronave vuela hacia adelante, el estabilizador rota en sincronía con la rotación de la aeronave para brindar una experiencia de vuelo en primera persona.

Aviso de la cámara

- ⚠ • NO exponga el objetivo de la cámara a un entorno con rayos láser, como un espectáculo de láser, ni enfoque la cámara a fuentes de luz intensas durante un período de tiempo prolongado, como el sol en un día despejado, para evitar que se dañe el sensor.
- Asegúrese de que la temperatura y la humedad sean adecuadas para la cámara durante su uso y almacenamiento.
- Limpie el objetivo con un limpiador específico para evitar daños o una calidad de imagen deficiente.

- NO bloquee los orificios de ventilación de la cámara, ya que el calor que generan puede causar daños al dispositivo y lesiones al usuario.
 - Puede que las cámaras no enfoquen correctamente en las siguientes circunstancias:
 - ♦ Al grabar o tomar fotos de objetos oscuros desde lejos.
 - ♦ Al grabar o tomar fotos de objetos con texturas y patrones idénticos repetitivos, u objetos sin texturas ni patrones claros.
 - ♦ Al grabar o tomar fotos de objetos brillantes o reflectantes (como alumbrado público o cristal).
 - ♦ Al grabar o tomar fotos de objetos parpadeantes.
 - ♦ Al grabar o tomar fotos de objetos que se mueven rápidamente.
 - ♦ Cuando la aeronave o el estabilizador se mueven rápido.
 - ♦ Al grabar o tomar fotos de objetos a distintas distancias dentro del rango de enfoque.
 - La aeronave usa la función SmartPhoto de manera predeterminada en el modo Disparo único, que integra características como el reconocimiento de escenas o HDR para lograr resultados óptimos. SmartPhoto necesita hacer varias fotos de manera continua para sintetizar las imágenes. Si la aeronave está en movimiento o usa la resolución de 48 MP, no se admitirá la función SmartPhoto y la calidad de las imágenes será diferente.
 - Las fotos realizadas en el modo Disparo único no tienen efecto HDR en las siguientes situaciones:
 - ♦ Cuando la aeronave o el estabilizador están en movimiento, o si la aeronave no puede mantenerse estable en vuelo estacionario debido a altas velocidades de viento.
 - ♦ Cuando la cámara está en modo automático y la configuración de EV se ajusta manualmente.
 - ♦ Cuando la cámara está en modo automático y el bloqueo AE está activado.
 - ♦ Cuando la cámara está en modo Pro.
-

5.10 Almacenamiento y exportación de fotos y vídeos

Almacenamiento

La aeronave admite el uso de una tarjeta microSD para almacenar tus fotos y vídeos. Para obtener más información sobre las tarjetas microSD recomendadas, consulte la sección “Especificaciones”.

Las fotos y los vídeos también se pueden guardar en el almacenamiento interno de la aeronave cuando no haya una tarjeta microSD disponible.

Exportando


- Use QuickTransfer para exportar vídeos a un dispositivo móvil.
- Conecte la aeronave a un ordenador mediante un cable de datos, exporte los vídeos almacenados en la memoria interna de la aeronave o en la tarjeta microSD insertada en la aeronave. La aeronave no tiene por qué estar encendida durante la exportación.
- Extraiga la tarjeta microSD de la aeronave, insértela en un lector de tarjetas y exporte los vídeos de la tarjeta microSD a través del lector de tarjetas.



- Asegúrese de que la ranura para tarjetas microSD y la tarjeta microSD estén limpias y libres de objetos extraños cuando vaya a utilizarlas.
 - NO extraiga la tarjeta microSD de la aeronave cuando esté haciendo fotos o grabando vídeos. De lo contrario, la tarjeta microSD podría dañarse.
 - Verifique la configuración de la cámara antes de usarla para asegurarse de que es la configuración que desea.
 - Antes de tomar fotos o vídeos importantes, tome algunas imágenes para probar si la cámara funciona correctamente.
 - Asegúrese de apagar la aeronave correctamente. De lo contrario, la configuración de la cámara no se guardará y las imágenes o los vídeos grabados podrían verse dañados. DJI no responde de pérdidas ocasionadas por imágenes tomadas o vídeos grabados que luego no sean legibles electrónicamente.
-

5.11 QuickTransfer

Siga los pasos a continuación para descargar fotos y vídeos rápidamente de la aeronave a su dispositivo móvil.

1. Encienda la aeronave y espere a que se completen sus pruebas de autodiagnóstico.
2. Active el Bluetooth y el Wi-Fi en su dispositivo móvil y asegúrese de que la función de posicionamiento también está activada.
3. Active el modo QuickTransfer mediante una de las siguientes formas.
 - Iniciar DJI Fly en el dispositivo móvil y pulsar la tarjeta QuickTransfer en la pantalla de inicio.
 - Iniciar DJI Fly en el dispositivo móvil, ir a Álbum y pulsar  en la esquina superior derecha.
4. Una vez que se hayan conectado la aplicación y la aeronave, podrá acceder a los archivos de esta y descargarlos a alta velocidad. Tenga en cuenta que, cuando vincule el dispositivo móvil a la aeronave por primera vez, debe mantener presionado el botón de encendido de la aeronave para confirmar.

Permitir QuickTransfer en Reposo

De manera predeterminada, QuickTransfer se puede usar cuando la aeronave está en modo reposo.

La aeronave entra en modo reposo después de apagarse. El método para usar QuickTransfer es el mismo tanto en estado de apagado como de encendido.


Si el dispositivo móvil y la aeronave no están conectados a través de Wi-Fi o si se sale de la aplicación (y no hay tareas de descarga en curso) durante más de 1 minuto, QuickTransfer se cerrará automáticamente y la aeronave volverá al modo de suspensión. El modo reposo se desactiva automáticamente en las siguientes circunstancias:

- La aeronave está inactiva durante 12 horas.
- Se sustituye la batería.
- La aeronave está conectada a otro dispositivo mediante un cable USB-C.

Para restaurar el modo reposo, asegúrese de que no haya conexión USB-C con la aeronave, y luego presione el botón de encendido una vez y espere unos 15 segundos.

Durante el proceso de restauración del modo de suspensión y al usar Permitir QuickTransfer en Reposo para la transmisión, los ledes de nivel de batería 1 y 2 y los ledes 3 y 4 parpadearán alternativamente. Si despliega el brazo trasero derecho de la aeronave durante este periodo, la aeronave no se encenderá.



-
-  • La velocidad máxima de descarga solo se puede alcanzar en países y regiones cuya legislación y normativas autoricen la banda de frecuencia de 5.8 GHz, cuando se utilicen dispositivos que admitan dicha frecuencia y conexiones Wi-Fi, y en entornos libres de interferencias y obstrucciones. Si las normativas locales

no permiten la banda de frecuencia de 5,8 GHz (como en Japón), su dispositivo móvil no es compatible con la banda de frecuencia de 5,8 GHz o el entorno tiene interferencias fuertes, QuickTransfer usará la banda de frecuencia de 2,4 GHz y su velocidad máxima de descarga se reducirá a 8 MB/s.

- Al usar QuickTransfer, no es necesario introducir la contraseña Wi-Fi en la página de configuración del dispositivo móvil para conectarse. Inicie DJI Fly y aparecerá un aviso para vincular la aeronave.
- Utilice QuickTransfer en un entorno libre de obstáculos e interferencias y manténgase alejado de fuentes de interferencias como rúters inalámbricos, altavoces Bluetooth o auriculares.



- Después de que se conecten la aeronave y el control remoto, en la vista de cámara DJI Fly, pulse *** > **Cámara** para habilitar o deshabilitar **Permitir QuickTransfer en reposo**.
-

Control remoto

6 Control remoto

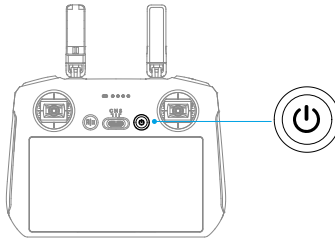
6.1 DJI RC 2

Funcionamiento

Encender/apagar

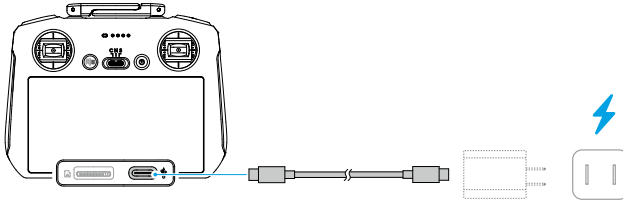
Presione el botón de encendido una vez para comprobar el nivel de batería actual.

Presiónelo y, a continuación, presiónelo de nuevo y manténgalo presionado para encender o apagar el control remoto.



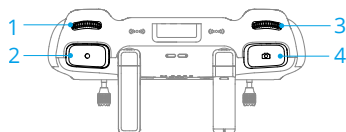
Carga de la batería

Conecte el cargador al puerto USB-C del control remoto.



- ⚠ • Cargue completamente el control remoto antes de cada vuelo. El control remoto emite una alerta cuando el nivel de la batería es bajo.
- Cargue completamente la batería al menos una vez cada tres meses para mantenerla en buenas condiciones.

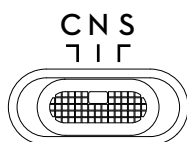
Control del estabilizador y la cámara



1. **Dial del estabilizador:** controla la inclinación del estabilizador.
2. **Botón de grabación:** Presiónelo una vez para iniciar o detener la grabación.
3. **Dial de configuración de la cámara:** permite definir el valor predeterminado del zoom. La función del dial se puede definir de modo que ajuste la distancia focal, el EV, la velocidad de obturación y la ISO.
4. **Botón de enfoque/obturador:** Presione hasta la mitad para enfocar automáticamente y presione hasta el final para hacer una foto.

Selector de modo de vuelo

Utilice el interruptor para seleccionar el modo de vuelo deseado.

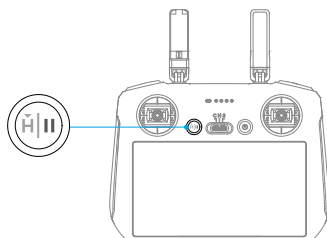


Posición	Modo de vuelo
C	Modo Cine
N	Modo Normal
S	Modo Sport

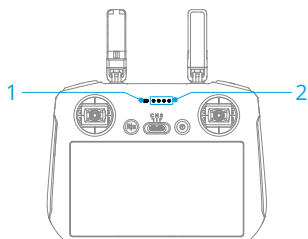
Botón de detener vuelo/RPO

Presiónelo una vez para hacer que la aeronave frene y entre en vuelo estacionario.

Mantenga presionado el botón hasta que el control remoto emita un pitido e inicie el RPO. La aeronave regresará al último punto de origen registrado. Presione el botón de nuevo para cancelar el RPO y recuperar el control de la aeronave.



Ledes del control remoto



1. Led de estado
2. Ledes de nivel de batería

LED de estado

Patrón de parpadeo	Descripciones
— Rojo fijo	Desconectado de la aeronave.
Parpadea en rojo	El nivel de batería de la aeronave es bajo.
— Verde fijo	Conectado con la aeronave.
Parpadea en azul	El control remoto se está vinculando a una aeronave.
— Amarillo fijo	La actualización del firmware ha fallado.
— Azul fijo	La actualización del firmware se ha realizado correctamente.
Parpadea en amarillo	El nivel de la batería del control remoto es bajo.
Parpadea en cian	Las palancas de control no están centradas.

Ledes de nivel de batería

Patrón de parpadeo	Nivel de batería
	76-100 %
	51-75 %
	26-50 %
	0-25 %

Alerta del control remoto

El control remoto emite un pitido para indicar que hay un error o una advertencia. Preste atención cuando aparezcan mensajes en la pantalla táctil o en DJI Fly.

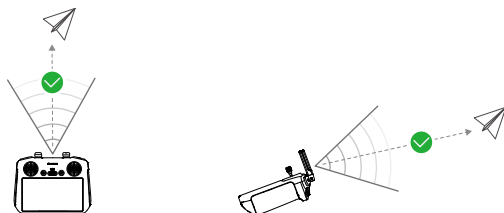
Deslice hacia abajo desde la parte superior de la pantalla y seleccione Silencio para desactivar todas las alertas, o bien deslice la barra de volumen a 0 para desactivar algunas alertas.

El control remoto emite una alerta durante el procedimiento RPO, que no se puede cancelar. El control remoto emite una alerta cuando el nivel de batería del control remoto es bajo. La alerta de nivel de batería bajo se puede cancelar presionando el botón de encendido. Cuando la batería se encuentra en nivel crítico, la alerta no se puede cancelar.

Se emitirá una alerta si el control remoto no se usa durante un periodo de tiempo mientras está encendido, pero no está vinculado a la aeronave. El control remoto se apagará automáticamente cuando la alerta se detenga. Mueva las palancas de control o presione cualquier botón para cancelar la alerta.

Zona de transmisión óptima

La señal entre la aeronave y el control remoto es más fiable cuando las antenas están situadas respecto a la aeronave como se ilustra en la siguiente imagen. Si la señal es débil, ajuste la orientación del control remoto o vuele más cerca del control remoto.



-
- ⚠ • NO utilice otros dispositivos inalámbricos que funcionen a la misma frecuencia que el control remoto. De lo contrario, el control remoto experimentará interferencias.
 - Se mostrará un aviso en DJI Fly si la señal de transmisión es débil durante el vuelo. Ajuste la orientación del control remoto de acuerdo con la pantalla de indicador de posición para asegurarse de que la aeronave esté en una distancia de transmisión óptima.
-

Vinculación del control remoto

El control remoto ya está vinculado a la aeronave cuando se adquieren juntos en un pack. De lo contrario, siga los pasos indicados a continuación para vincular el control remoto a la aeronave después de que la activación se haya completado.

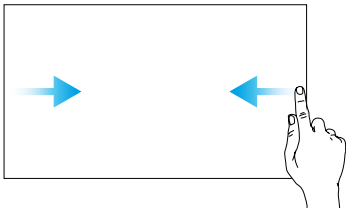
1. Encienda la aeronave y el control remoto.
2. Inicie DJI Fly.
3. Pulse **Conectarse a la aeronave** en la pantalla de inicio y, a continuación, seleccione el modelo de aeronave correspondiente.
4. En la vista de cámara, pulse ***** > Control > Conectarse a la aeronave**. Durante la vinculación, el led de estado del control remoto parpadea en azul y el control remoto emite un pitido.
5. Mantenga presionado el botón de encendido de la aeronave durante más de cuatro segundos. La aeronave emite un pitido y sus ledes de nivel de la batería parpadean en secuencia indicando que está lista para vincularse. El control remoto emitirá dos pitidos y su led de estado se iluminará en verde fijo para indicar que la vinculación se ha realizado correctamente.

-
- Asegúrese de que durante la vinculación el control remoto se encuentre dentro de un radio de 0,5 m con respecto a la aeronave.
 - El control remoto se desvinculará automáticamente de una aeronave si se vincula un nuevo control remoto a la misma aeronave.
-

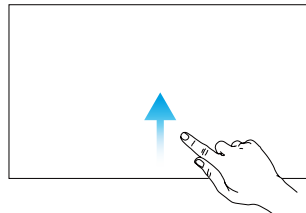
Manejo de la pantalla táctil

- Tenga en cuenta que la pantalla táctil no es resistente al agua. Proceda con precaución.
-

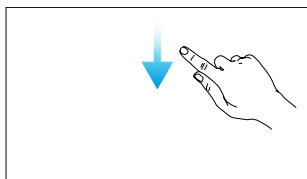
Gestos de la pantalla



Atrás: deslice desde la izquierda o la derecha hacia el centro de la pantalla para volver a la pantalla anterior.

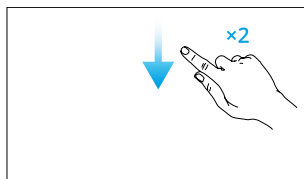


Volver a DJI Fly: deslice hacia arriba desde la parte inferior de la pantalla para volver a DJI Fly.



Abrir la barra de estado: deslice hacia abajo desde la parte superior de la pantalla para abrir la barra de estado cuando esté en DJI Fly.

La barra de estado muestra la hora, la señal Wi-Fi, el nivel de batería del control remoto, etc.



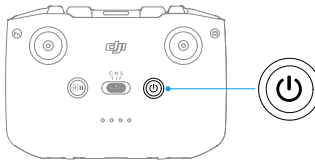
Abrir Configuración Rápida: Deslice hacia abajo dos veces desde la parte superior de la pantalla para abrir la Configuración rápida cuando esté en DJI Fly.

6.2 DJI RC-N3

Funcionamiento

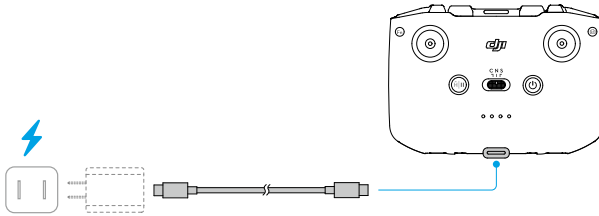
Encender/apagar

Presione el botón de encendido una vez para comprobar el nivel de batería actual. Presiónelo y, a continuación, presiónelo de nuevo y manténgalo presionado para encender o apagar el control remoto.



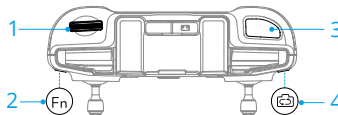
Carga de la batería

Conecte el cargador al puerto USB-C del control remoto.



- ⚠ • Cargue completamente el control remoto antes de cada vuelo. El control remoto emite una alerta cuando el nivel de la batería es bajo.
- Cargue completamente la batería al menos una vez cada tres meses para mantenerla en buenas condiciones.

Control del estabilizador y la cámara

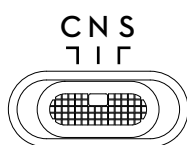


1. **Dial del estabilizador:** controla la inclinación del estabilizador.

2. **Botón personalizable:** mantenga presionado el botón personalizable y luego use el dial del estabilizador para acercar o alejar el zoom.
3. **Botón obturador/de grabación:** presiónelo una vez para hacer una foto, o para iniciar o detener una grabación.
4. **Botón de foto/vídeo:** presione una vez para cambiar entre los modos de foto y vídeo.

Selector de modo de vuelo

Utilice el interruptor para seleccionar el modo de vuelo deseado.

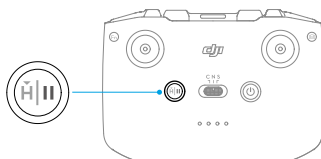


Posición	Modo de vuelo
C	Modo Cine
N	Modo Normal
S	Modo Sport

Botón de detener vuelo/RPO

Presiónelo una vez para hacer que la aeronave frene y entre en vuelo estacionario.

Mantenga presionado el botón hasta que el control remoto emita un pitido e inicie el RPO. La aeronave regresará al último punto de origen registrado. Presione el botón de nuevo para cancelar el RPO y recuperar el control de la aeronave.



Ledes de nivel de batería

Patrón de parpadeo	Nivel de batería
● ● ● ●	76-100 %
● ● ● ○	51-75 %
● ● ○ ○	26-50 %
● ○ ○ ○	0-25 %

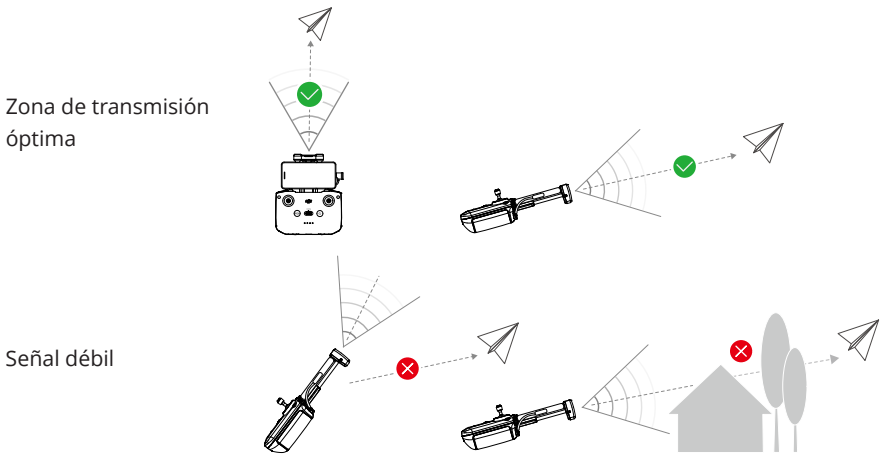
Alerta del control remoto

El control remoto emite una alerta durante el procedimiento RPO, que no se puede cancelar. El control remoto emite una alerta cuando el nivel de batería del control remoto es bajo. La alerta de nivel de batería bajo se puede cancelar presionando el botón de encendido. Cuando la batería se encuentra en nivel crítico, la alerta no se puede cancelar.

Se emitirá una alerta si el control remoto no se usa durante un periodo de tiempo mientras está encendido, pero no está vinculado a la aeronave o a la aplicación DJI Fly en el dispositivo móvil. El control remoto se apagará automáticamente cuando la alerta se detenga. Mueva las palancas de control o presione cualquier botón para cancelar la alerta.

Zona de transmisión óptima

La señal entre la aeronave y el control remoto es más fiable cuando las antenas están situadas respecto a la aeronave como se ilustra en la siguiente imagen. Si la señal es débil, ajuste la orientación del control remoto o vuele más cerca del control remoto.



- ⚠ • NO utilice otros dispositivos inalámbricos que funcionen a la misma frecuencia que el control remoto. De lo contrario, el control remoto experimentará interferencias.
- Se mostrará un aviso en DJI Fly si la señal de transmisión es débil durante el vuelo. Ajuste la orientación del control remoto de acuerdo con la pantalla de indicador de posición para asegurarse de que la aeronave esté en una distancia de transmisión óptima.

Vinculación del control remoto

El control remoto ya está vinculado a la aeronave cuando se adquieren juntos en un pack. De lo contrario, siga los pasos que figuran a continuación para vincular los dispositivos.

1. Encienda la aeronave y el control remoto.
2. Inicie DJI Fly.
3. Pulse **Conectarse a la aeronave** en la pantalla de inicio y, a continuación, seleccione el modelo de aeronave correspondiente.
4. En la vista de cámara, pulse *** > **Control** > **Conectarse a la aeronave**. Durante la vinculación, el control remoto emite un pitido.
5. Mantenga presionado el botón de encendido de la aeronave durante más de cuatro segundos. La aeronave emite un pitido y sus ledes de nivel de la batería parpadean en secuencia indicando que está lista para vincularse. El control remoto emite dos pitidos para indicar que la vinculación se ha realizado correctamente.



- Asegúrese de que durante la vinculación el control remoto se encuentre dentro de un radio de 0,5 m con respecto a la aeronave.
 - El control remoto se desvinculará automáticamente de una aeronave si se vincula un nuevo control remoto a la misma aeronave.
-

Apéndice

7 Apéndice

7.1 Especificaciones

Visite el siguiente sitio web para consultar las especificaciones.

<https://www.dji.com/lito-x1/specs>

7.2 Compatibilidad

Visite la siguiente página web para obtener información sobre productos compatibles.

<https://www.dji.com/lito-x1/faq>

7.3 Actualización de firmware

Use DJI Fly o DJI Assistant 2 (serie de drones de consumo) para actualizar la aeronave y el firmware del control remoto.


Uso de DJI Fly

Cuando la aeronave esté conectada al control remoto, ejecute DJI Fly, y se le notificará si hay una nueva actualización de firmware disponible. Siga las instrucciones que aparecen en la pantalla para actualizar. Tenga en cuenta que no puede actualizar el firmware si el control remoto no está vinculado a la aeronave. Se requiere una conexión a Internet.

Mediante DJI Assistant 2 (serie de drones de consumo)

Use DJI Assistant 2 (serie de drones de consumo) para actualizar el firmware de la aeronave y el del control remoto por separado.

1. Enciende el dispositivo. Conecte el dispositivo a un ordenador con un cable USB-C.
2. Abra DJI Assistant 2 (serie para drones de consumo) e inicie sesión con su cuenta DJI.
3. Seleccione el dispositivo y haga clic en **Actualización del firmware**, en la parte izquierda de la pantalla.
4. Seleccione la versión del firmware.
5. Espere a que se descargue el firmware. La actualización del firmware comenzará automáticamente. Espere a que se complete la actualización del firmware.

 • El firmware de la batería viene incluido en el firmware de la aeronave. Procure que el firmware de todas las baterías esté actualizado.

- Asegúrese de seguir todos los pasos que sean necesarios para actualizar el firmware; de lo contrario, la actualización podría fallar.
- Asegúrese de que el ordenador esté conectado a Internet durante la actualización.
- NO desconecte el cable USB-C durante la actualización.
- La actualización del firmware tarda unos 10 minutos. Es normal que el estabilizador se quede flojo, los indicadores de estado de la aeronave parpadeen y la aeronave se reinicie durante la actualización. Espere pacientemente a que finalice la actualización.

Visite el siguiente enlace para consultar las *notas de lanzamiento*, donde obtendrá más información sobre las actualizaciones del firmware:

<https://www.dji.com/downloads/products/lito-x1#doc>

7.4 Registrador de vuelo

Los datos de vuelo, que incluyen telemetría de vuelo, información de estado de la aeronave y otros parámetros, se guardan automáticamente en la grabadora de datos integrada en la aeronave. Podrá acceder a los datos a través de DJI Assistant 2 (serie de drones de consumo).

7.5 Lista de comprobación posterior al vuelo

- Realice una inspección visual para comprobar que la aeronave, el control remoto, la cámara con estabilizador, las baterías de vuelo inteligentes y las hélices estén en buen estado. Póngase en contacto con Asistencia Técnica de DJI si observa cualquier desperfecto.
- Asegúrese de que el objetivo de la cámara y los sensores del sistema de visión estén limpios.
- Asegúrese de almacenar correctamente la aeronave antes de transportarla.

7.6 Instrucciones de mantenimiento

Para evitar lesiones graves a niños y animales, respete las siguientes reglas:

1. Las piezas pequeñas, como cables y correas, son peligrosas si se ingieren. Mantenga todas las piezas fuera del alcance de niños y animales.

- Almacene la batería de vuelo inteligente y el control remoto en un lugar fresco, seco y alejado de la luz solar directa con el fin de garantizar que la batería LiPo integrada NO se sobrecaliente. La temperatura de almacenamiento recomendada es de entre 22 y 28 °C (entre 71 y 82 °F) para periodos de almacenamiento superiores a tres meses. En ningún caso almacene dichos productos en entornos que se encuentren fuera del rango de temperatura de -10 a 45 °C (de 14 a 113 °F).
- NO permita que la cámara entre en contacto o se sumerja en agua ni otros líquidos. Si se moja, séquela con un paño suave y absorbente. Encender una aeronave que ha caído en el agua puede causar daños permanentes a sus componentes. NO utilice sustancias como alcohol, benceno, diluyente ni otras sustancias inflamables para limpiar o mantener la cámara. NO almacene la cámara en áreas húmedas o polvorientas.
- Compruebe todas las piezas de la aeronave después de cualquier colisión o impacto violento. Si tiene problemas o dudas, póngase en contacto con un distribuidor autorizado de DJI.
- Compruebe regularmente los indicadores del nivel de la batería para ver el nivel de batería actual y la vida de la batería en general. La batería tiene una vida útil de 200 ciclos. Una vez sobrepasada esa cifra, no se recomienda usarla.
- Si va a transportar la aeronave, asegúrese de apagarla y de plegar sus brazos.
- Si va a transportar el control remoto, asegúrese de apagarlo y de plegar sus antenas.
- La batería entrará en modo de suspensión durante un almacenamiento prolongado. Cargue la batería para salir de la suspensión.
- Guarde la aeronave, el control remoto, la batería y el cargador en un entorno seco.
- Extraiga la batería antes de realizar cualquier tarea de reparación de la aeronave (p. ej., limpiar, colocar o extraer las hélices). Asegúrese de que la aeronave y las hélices estén limpias quitando el polvo o la suciedad que encuentre con un paño suave. No limpie la aeronave con un paño húmedo ni con productos de limpieza que contengan alcohol. Los líquidos pueden penetrar en la carcasa de la aeronave, lo que puede provocar un cortocircuito y destruir los componentes electrónicos.

7.7 Procedimientos de resolución de problemas

- ¿Cómo se soluciona el desvío del estabilizador en pleno vuelo?**

Calibre la IMU y la brújula en DJI Fly. Si el problema persiste, póngase en contacto con Asistencia Técnica de DJI.
- El producto no funciona**

Compruebe si la batería de vuelo inteligente y el control remoto se activan al cargarlos. Si el problema persiste, póngase en contacto con Asistencia Técnica de DJI.

3. Problemas de encendido y arranque

Compruebe si la batería tiene carga. En caso afirmativo, póngase en contacto con Asistencia Técnica de DJI si la aeronave no se puede arrancar con normalidad.

4. Problemas de actualización de firmware

Siga las instrucciones recogidas en el manual de usuario para actualizar el firmware. Si la actualización del firmware falla, reinicie todos los dispositivos e inténtelo de nuevo. Si el problema persiste, póngase en contacto con Asistencia Técnica de DJI.

5. Procedimientos para restaurar los valores predeterminados de fábrica

Utilice la aplicación DJI Fly para restablecer los valores predeterminados de fábrica.

6. Problemas de apagado

Póngase en contacto con la Asistencia técnica de DJI.

7. Detectar un uso negligente o un almacenamiento del producto en condiciones no seguras

Póngase en contacto con la Asistencia técnica de DJI.

7.8 Riesgos y advertencias

Si la aeronave detecta algún riesgo tras su encendido, se mostrará un aviso de advertencia en DJI Fly. A continuación, se enumeran algunas situaciones que dan pie a la aparición de avisos:

- Si la ubicación no es adecuada para el despegue.
- Si se detecta cualquier obstáculo durante el vuelo.
- Si la ubicación no es adecuada para el aterrizaje.
- Si la brújula y la IMU sufren interferencias y deben ser calibradas.
- Siga las instrucciones que vayan apareciendo en la pantalla.

7.9 Eliminación



Cumpla las normativas nacionales relativas a dispositivos electrónicos cuando vaya a desechar la aeronave y el control remoto.

Eliminación de las baterías

Deseche las baterías en contenedores de reciclaje específico, pero hágalo solo después de que se hayan descargado por completo. NO deseche las baterías en contenedores de basura normales. Siga estrictamente las normativas locales relativas a la eliminación y el reciclaje de baterías.

Deseche de inmediato una batería si no se puede encender tras sobredescargarse.

Si el botón de encendido está desactivado y la batería no se puede descargar completamente, póngase en contacto con una agencia profesional de eliminación o reciclaje de baterías para obtener asistencia.

7.10 Certificación C0 y C1

DJI Lito X1 cumple con los requisitos de las certificaciones C0 y C1. Existen algunos requisitos y restricciones al usar DJI Lito X1 en algunos estados miembros de la UE, de la AELC (Asociación Europea de Libre Comercio integrada por Noruega, Islandia, Liechtenstein y Suiza) y Georgia.

Modelo	DGP14C
Clase de UAS	C0
Masa máxima al despegue (MTOM)	249 g
Velocidad máxima de las hélices	12 874 RPM

Modelo	DGP14D
Clase de UAS	C1
Masa máxima al despegue (MTOM)	340 g
Nivel de potencia sonora	81 dB
Velocidad máxima de las hélices	12 874 RPM

Información sobre el peso máximo de despegue (MTOM)

Para C0

La MTOM de DJI Lito X1 (modelo: DGP14C) es de 249 g de conformidad con los requisitos de la certificación C0.

Para C1

La MTOM de DJI Lito X1 (modelo: DGP14D) es de 340 g de conformidad con los requisitos de la certificación C1.

Debe seguir las instrucciones indicadas a continuación para cumplir con los requisitos de la MTOM.

- NO agregue ninguna carga útil a la aeronave, excepto los elementos enumerados en “Lista de elementos, incluidos accesorios autorizados”.
- NO utilice piezas de repuesto no autorizadas, como baterías de vuelo inteligentes, hélices, etc.
- NO reacondicione la aeronave.

Lista de elementos, incluidos accesorios autorizados

Para C0

Elemento	Número de modelo	Dimensiones	Peso
Hélices	6030F	152,4 × 76,2 mm (diámetro × paso de rosca)	0,9 g (por hélice)
Batería de vuelo inteligente	BWXGP1-2788-7.0	85,99 × 54,89 × 24,80 mm	Aprox. 71,2 g
Juego de filtros ND ^[1] (ND 16/64/256)	N/A	19,6 × 14,2 × 4,6 mm	0,34 g (individual)
Tarjeta microSD ^[2]	N/A	15 × 11 × 1,0 mm	Aprox. 0,3 g

Para C1

Elemento	Número de modelo	Dimensiones	Peso
Hélices	6030F	152,4 × 76,2 mm (diámetro × paso de rosca)	0,9 g (por hélice)
Batería de vuelo inteligente	BWXGP1-2788-7.0	85,99 × 54,89 × 24,80 mm	Aprox. 71,2 g
Batería de vuelo inteligente Plus ^[3]	BWXGP1-4680-7.16	85,99 × 54,89 × 24,80 mm	Aprox. 118,4 g
Protectores de hélices ^[3]	DGP14D-PPG	350 × 162 × 59 mm (un lado)	47 g (un lado)
Juego de filtros ND ^[1] (ND 16/64/256)	N/A	19,6 × 14,2 × 4,6 mm	0,34 g (individual)
Tarjeta microSD ^[2]	N/A	15 × 11 × 1,0 mm	Aprox. 0,3 g

[1] El juego de filtros ND puede no estar incluido en el paquete original. Para saber cómo instalar y usar el juego de filtros ND, consulte la Información de producto correspondiente al juego de filtros ND.

[2] No incluido en el paquete original.

[3] Solo se vende en algunos países y regiones.

Lista de piezas de repuesto y sustitución

Para C0

- Hélices (modelo: 6030F)
- Batería de vuelo inteligente DJI Lito X1 (modelo: BWXGP1-2788-7.0)

Para C1

- Hélices (modelo: 6030F)
- Batería de vuelo inteligente DJI Lito X1 (modelo: BWXGP1-2788-7.0)
- Batería de vuelo inteligente Plus serie DJI Lito (modelo: BWXGP1-4680-7.16)

Identificación directa a distancia

- Método de transmisión: Baliza Wi-Fi.
- Método para cargar el número de registro del operador de UAS en la aeronave:
Inicie DJI Fly, pulse ******* > **Seguridad** > **Identificación de control remoto de VANT** y, a continuación, cargue el número de registro del operador de VANT.

Advertencias del control remoto

DJI RC 2

El indicador del control remoto se iluminará en rojo si el control remoto se desvincula de la aeronave. DJI Fly enviará un mensaje de advertencia cuando esto pase. El control remoto emitirá un pitido y se apagará automáticamente si se desvincula de la aeronave y pasa mucho tiempo sin realizar operaciones.

DJI RC-N3

Los indicadores de nivel de batería empezarán a parpadear lentamente después de desconectarse de la aeronave. DJI Fly emitirá un aviso de advertencia tras desconectarse de la aeronave. El control remoto emitirá un pitido y se apagará automáticamente si se desvincula de la aeronave y pasa mucho tiempo sin realizar operaciones.




- Evite las interferencias entre el control remoto y otros equipos inalámbricos. Asegúrese de apagar la conexión Wi-Fi de cualquier dispositivo móvil cercano. Aterrice la aeronave tan pronto como sea posible si hay interferencias.
 - Si el dispositivo no funciona de forma esperada, suelte las palancas de control o presione el botón de detener vuelo.
-

Geoconsciencia

La función de geoconsciencia contiene las opciones que se enumeran a continuación.

Actualización de datos de UGZ (Zona geográfica deshabitada): Puede actualizar los datos de Vuelo Seguro usando la función de actualización de datos automática o guardarlos en la aeronave de forma manual.

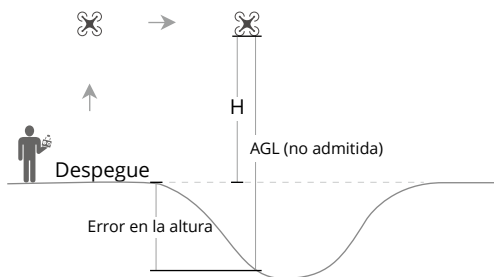
- Método 1: Diríjase a Configuración en DJI Fly y pulse **Acerca de > Datos de Vuelo Seguro > Buscar actualizaciones** para actualizar los datos de Vuelo Seguro automáticamente.
- Método 2: Visite con frecuencia el sitio web de su autoridad de aviación nacional para descargar los datos de UGZ más recientes e importarlos a la aeronave. Diríjase a Configuración en DJI Fly, pulse **Acerca de > Datos de Vuelo Seguro > Importar desde archivos** y siga las instrucciones que aparecen en pantalla para guardar e importar los datos de UGZ manualmente.

 Aparecerá un aviso en la aplicación DJI Fly cuando la importación se complete con éxito. Si ocurre un fallo en la importación debido a un formato incorrecto de los datos, siga las indicaciones que aparecen en pantalla y vuelva a intentarlo.

Topografía de geoconsciencia: Después de actualizar los últimos datos UGZ, se mostrará un mapa de vuelo con una zona restringida en la aplicación DJI Fly. El nombre, el tiempo de vigencia, el límite de altura, etc., pueden consultarse tocando el área.

Información sobre la altura AGL (sobre el nivel del suelo)

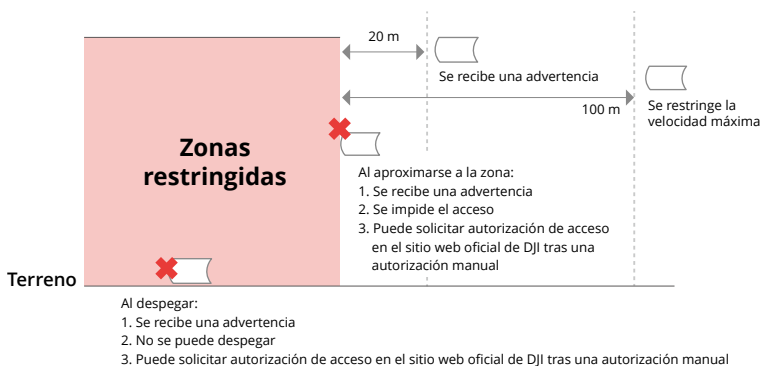
El componente vertical de la geoconsciencia podría usar la altitud AMSL (sobre el nivel medio del mar) o la altitud AGL. La elección de una u otra viene determinada por cada UGZ. Sin embargo, DJI Lito X1 no admite ni la altitud AMSL ni la altura AGL. La altura que se muestra en la vista de cámara de la aplicación DJI Fly, marcada con la letra H, corresponde a la altura de la aeronave medida desde el punto de despegue. Aunque se puede usar como valor aproximado, la altitud por encima del punto de despegue podría presentar diferencias con respecto a la altitud especificada para una UGZ concreta. El piloto a distancia es responsable de no infringir los límites verticales de la UGZ.



Zonas GEO

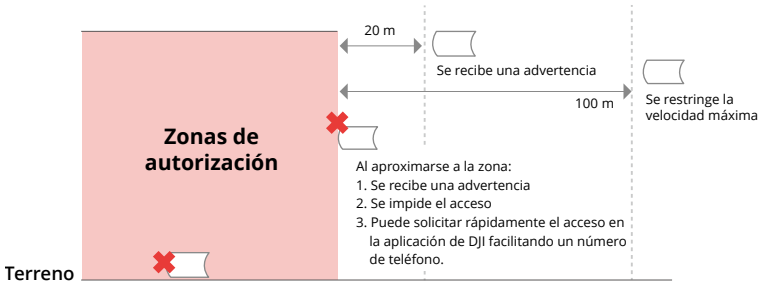
Zonas restringidas

Aparece en rojo en la aplicación DJI. Recibirá una advertencia y se impedirá el vuelo. Los VANT no pueden volar ni despegar en estas zonas. Es posible desbloquear zonas restringidas. Para ello, contacte con flysafe@dji.com o vaya a [Desbloquear una zona en dji.com/flysafe](https://dji.com/flysafe).



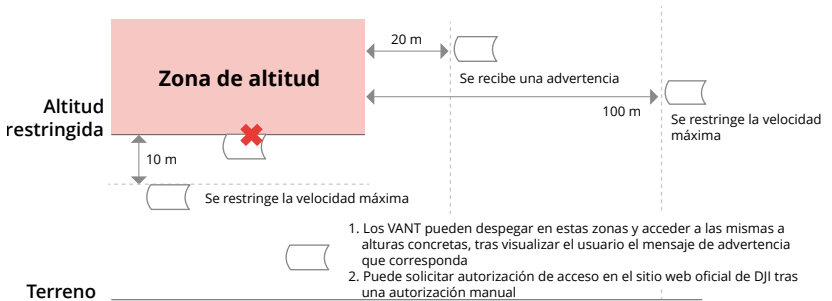
Zonas de autorización

Aparece en azul en la aplicación DJI. Recibirá una advertencia y el vuelo estará limitado de manera predeterminada. Los VANT no pueden volar ni despegar en estas zonas, a menos que cuenten con la autorización correspondiente. Los usuarios autorizados con una cuenta DJI verificada pueden desbloquear estas zonas.



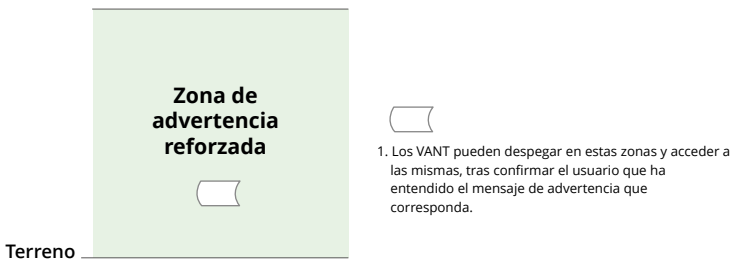
Zonas de altitud

Se trata de zonas donde la altitud está restringida. Se muestran con color gris en el mapa. Al aproximarse a estas, recibirá una advertencia en la aplicación de DJI.



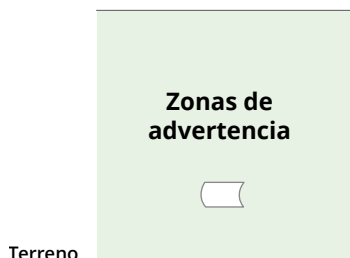
Zonas de advertencia reforzada

Al acercarse el dron a los límites de la zona, recibirá un mensaje de advertencia.




Zonas de advertencia

Al acercarse el dron a los límites de la zona, recibirá un mensaje de advertencia.



1. Los VANT pueden despegar en estas zonas y acceder a las mismas, tras visualizar el usuario el mensaje de advertencia que corresponda.

-
-  • Si la aeronave y la aplicación DJI Fly no pueden obtener una señal GPS, la función de geoconsciencia quedará inoperativa. Interferir con las antenas de la aeronave o desactivar la autorización de GPS en la aplicación DJI Fly son acciones que provocarán errores al tratar de obtener señales GPS.
-

Nota informativa de la AESA

Asegúrese de leer la nota informativa sobre drones incluida en el paquete, antes de usar la aeronave.

Visite el siguiente enlace para obtener más información de las notas informativas sobre trazabilidad de la Agencia Europea de Seguridad Aérea (AESA).

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

Instrucciones originales

Este manual ha sido elaborado por SZ DJI Technology, Inc., y su contenido está sujeto a cambios.

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

7.11 Información posventa

Para obtener más información acerca de las políticas del servicio posventa, del servicio de reparación y del servicio de asistencia, visite <https://www.dji.com/support>.



Contacto

ASISTENCIA TÉCNICA DE DJI

Este contenido puede modificarse sin notificación previa.

Descargue la última versión en



<https://www.dji.com/downloads/products/lito-x1#doc>

Si desea realizar alguna consulta acerca de este documento, contacte con DJI enviando un mensaje a **DocSupport@dji.com**.

DJI y DJI LITO son marcas registradas de DJI.

Copyright © 2026 DJI. Todos los derechos reservados.