

dji LITO X1

Manual do usuário

v1.0 2026.04





Este documento é protegido pela DJI com todos os direitos reservados. A menos que autorizado pela DJI, você não deve usar ou permitir que outros utilizem o documento ou qualquer de suas partes ao reproduzir, transferir ou vender o documento. Os usuários devem consultar apenas este documento e o seu conteúdo, conforme as instruções de operação dos produtos DJI. O documento não deve ser utilizado para outros fins.

Em caso de divergência entre versões diferentes, a versão em inglês prevalecerá.

Pesquisa de palavras-chave

Procure palavras-chave, como “bateria” e “instalação” para localizar um tópico. Se estiver usando o Adobe Acrobat Reader para ler este documento, pressione Ctrl+F no Windows ou Command+F no Mac para iniciar uma pesquisa.

Navegação para um tópico

Visualize uma lista completa de tópicos no índice. Clique em um tópico para navegar até a respectiva seção.

Impressão deste documento

Este documento suporta impressão em alta resolução.

Como usar este Manual

Legenda

⚠ Importante

💡 Dicas e informações

📖 Referência

Leia antes de usar

DJI™ fornece aos usuários vídeos tutoriais e os seguintes documentos:

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

Recomenda-se assistir a todos os tutoriais em vídeo e ler as *Diretrizes de segurança* antes do primeiro uso. Certifique-se de revisar o *Guia de início rápido* antes do primeiro uso e consulte este *Manual do usuário* para obter mais informações.

Tutoriais em vídeo

Acesse o link abaixo ou escaneie o código QR para assistir aos tutoriais em vídeo, que demonstram como usar o produto com segurança:




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

Como baixar o aplicativo DJI Fly

Assegure-se de usar o DJI Fly durante o voo. Escaneie o código QR para fazer o download da versão mais recente.




-  O controle remoto com tela já tem o aplicativo DJI Fly instalado. Ao usar um controle remoto sem tela, é necessário baixar o DJI Fly em seu dispositivo móvel.
 - Para verificar as versões dos sistemas operacionais Android e iOS compatíveis com o DJI Fly, acesse <https://www.dji.com/downloads/djiapp/dji-fly>.
 - A interface e as funções do DJI Fly podem variar conforme atualização da versão do software. A experiência de uso real baseia-se na versão do software usada.
 - Para maior segurança, a altura de voo é restrita a 30 metros, com alcance de 50 metros quando não estiver conectado ou logado no aplicativo durante o voo.
 - O login do aplicativo é válido por 90 dias. Conecte-se à internet e faça login novamente quando expirar.
-

Baixar o DJI Assistant 2

Baixe o DJI ASSISTANT™ 2 (Série de drones de consumo) em:

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

-  A temperatura de funcionamento deste produto é de -10° a 40° C. Não atende à temperatura de funcionamento padrão para uso militar (-55 a 125 °C), exigida para resistir a variações ambientais intensas. Utilize o produto corretamente e somente em situações que atendam aos requisitos de alcance da temperatura de funcionamento desta classe.
-

Conteúdo

Como usar este Manual	3
Legenda	3
Leia antes de usar	3
Tutoriais em vídeo	3
Como baixar o aplicativo DJI Fly	3
Baixar o DJI Assistant 2	4
1 Perfil do produto	10
1.1 Como usar pela primeira vez	10
Preparo da aeronave	10
Preparo do controle remoto	12
DJI RC 2	12
DJI RC-N3	13
Ativação	13
Como vincular a aeronave ao controle remoto	14
Atualização do firmware	14
1.2 Visão Geral	14
Aeronave	14
Controle remoto DJI RC 2	15
Controle remoto DJI RC-N3	16
2 Segurança de voo	18
2.1 Restrições de voo	18
Sistema GEO (Ambiente geoespacial online)	18
Limites de voo	18
Limites de altitude e distância de voo	18
Zonas restritas	20
Como desbloquear zonas GEO	20
2.2 Requisitos ambientais de voo	21
2.3 Lista de verificação pré-voo	22
3 Voo básico	24
3.1 Decolagem e pouso automáticos	24
Decolagem automática	24
Aterrissagem automática	24
3.2 Partida e parada dos motores	24
Partida dos motores	24
Parada dos motores	25
Como interromper os motores em pleno voo	25
3.3 Como controlar a aeronave	26

3.4	Procedimentos de decolagem/pouso	27
3.5	Como gravar áudio via aplicativo	27
3.6	Sugestões e dicas para vídeos	28
4	Modos de voo inteligentes	30
4.1	FocusTrack	30
	Aviso	31
	Usando o FocusTrack	32
4.2	MasterShot	33
	Aviso	33
	Como usar o MasterShots	33
4.3	QuickShots	34
	Aviso	34
	Como usar o QuickShots	35
4.4	Hyperlapse	35
	Como usar o Hyperlapse	35
4.5	Voo com Trajetória	35
	Como utilizar o Voo com trajetória	36
4.6	Piloto automático	37
	Como usar o piloto automático	37
5	Aeronave	39
5.1	Modo de voo	39
5.2	Indicadores de status da aeronave	40
5.3	Retorno à Base	41
	Aviso	42
	RTH avançado	44
	Método acionador	44
	Procedimento de RTH	45
	Configurações de RTH	47
	Proteção de pouso	49
	Ponto de origem dinâmico	50
5.4	Sistema de detecção	51
	Aviso	52
5.5	Sistemas avançados de assistência de pilotagem	54
	Aviso	55
	Proteção de pouso	55
5.6	Assistência visual	55
5.7	Hélices	57
	Como acoplar e desacoplar as hélices	57
	Aviso	58
5.8	Bateria de Voo Inteligente	58

Aviso	58
Como instalar/remover a bateria	60
Como usar a bateria	60
Como carregar a bateria	62
Como usar um carregador	62
Como utilizar o carregador com múltiplas entradas	63
Mecanismos de proteção da bateria	66
5.9 Estabilizador e câmera	67
Observação do estabilizador	67
Ângulo do estabilizador	68
Modos de operação do estabilizador	68
Observação da câmera	68
5.10 Armazenamento e exportação de fotos e vídeos	70
Armazenamento	70
Exportando	70
5.11 QuickTransfer	70
6 Controle remoto	74
6.1 DJI RC 2	74
Operações	74
Como ligar/desligar	74
Como carregar a bateria	74
Como controlar o estabilizador e a câmera	75
Interruptor de modo de voo	75
Botão de pausa de voo/RTH	75
LEDs do controle remoto	76
LED de status	76
LEDs de nível da bateria	76
Alerta do controle remoto	77
Zona de transmissão ideal	77
Vinculando o controle remoto	78
Como utilizar a tela sensível ao toque	78
6.2 DJI RC-N3	80
Operações	80
Como ligar/desligar	80
Como carregar a bateria	80
Como controlar o estabilizador e a câmera	80
Interruptor de modo de voo	81
Botão de pausa de voo/RTH	81
LEDs de nível da bateria	81
Alerta do controle remoto	82
Zona de transmissão ideal	82

	Vinculando o controle remoto	83
7	Apêndice	85
7.1	Especificações	85
7.2	Compatibilidade	85
7.3	Atualização do firmware	85
7.4	Caixa-preta	86
7.5	Informações de pós-vendas	86

Perfil do produto

1 Perfil do produto

1.1 Como usar pela primeira vez

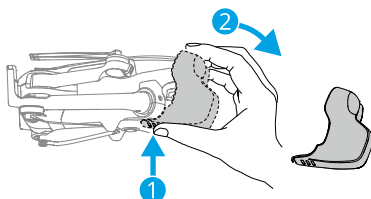
Clique no link ou escaneie o código QR para assistir aos vídeos tutoriais.



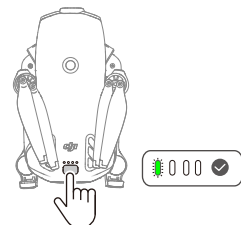
<https://www.dji.com/lito-x1/video>

Preparo da aeronave

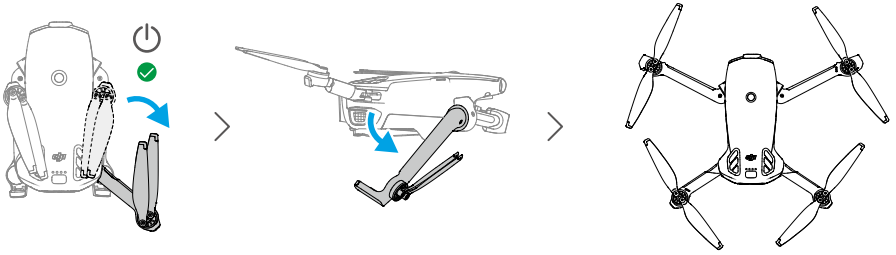
1. Remova o protetor do estabilizador da câmera.



2. Pressione o botão liga/desliga uma vez para ativar a bateria.



3. Desdobre os braços da aeronave conforme mostrado.

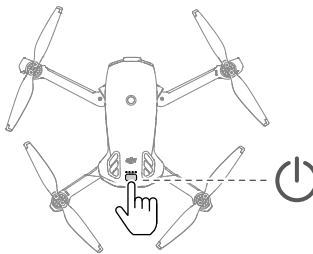


- **Ligue automaticamente:** Por padrão, a aeronave ligará automaticamente se o braço traseiro direito for desdobrado.
- **Desligue automaticamente:** Desdobrar o braço traseiro direito ativará automaticamente a contagem regressiva para desligar. Para cancelar o desligamento durante a contagem regressiva, pressione o botão liga/desliga uma vez.




- O recurso Desdobrar braço para ligar está habilitado por padrão. O recurso Dobrar braço para desligar está desabilitado por padrão. Habilite ou desabilite o recurso no DJI Fly quando a aeronave estiver conectada ao controle remoto. Certifique-se de que o firmware da aeronave, o firmware da bateria e o aplicativo estejam atualizados para a versão mais recente. Caso contrário, o recurso pode não estar disponível.

- **Ligue/Desligue manualmente:** Pressione e, em seguida, pressione e mantenha pressionado o botão liga/desliga na aeronave.



- Se a aeronave não decolar após ativar a bateria, a bateria entrará em modo repouso novamente após a aeronave desligar por um período de tempo. Nesse caso, pressione o botão liga/desliga ou carregue a bateria para ativá-la novamente antes de usar o recurso Desdobrar braço para ligar.

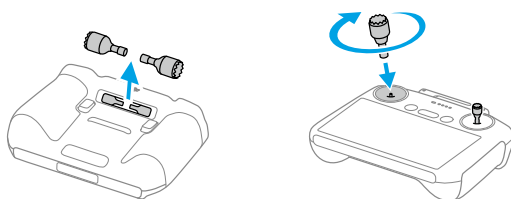
- Quando a entrada USB-C da aeronave estiver em uso, desdobrar o braço não ligará a aeronave. Desconecte a conexão USB-C e aguarde alguns segundos antes de usar o recurso Desdobrar braço para ligar.
- Se a aeronave estiver acessando a galeria, baixando materiais ou atualizando o firmware, dobrar o braço não desligará a aeronave.
- Se ocorrer uma colisão durante o voo, o recurso de desligamento automático não funcionará. O recurso está disponível após a aeronave ser reiniciada.

-
-  • Recomenda-se usar o carregador DJI para carregar a Bateria de Voo Inteligente. Acesse o site oficial da DJI para obter mais detalhes.
- Certifique-se de que o protetor de estabilizador seja removido e que todos os braços estejam desdobrados antes de ligar a aeronave. Caso contrário, isso pode afetar o autodiagnóstico da aeronave.
 - Recomenda-se acoplar o protetor de estabilizador quando a aeronave não estiver em uso.
-

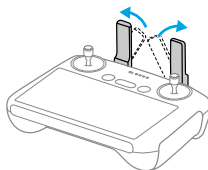
Preparo do controle remoto

DJI RC 2

1. Remova os pinos de controle dos encaixes de armazenamento e instale-os no controle remoto.



2. Desdobre as antenas.

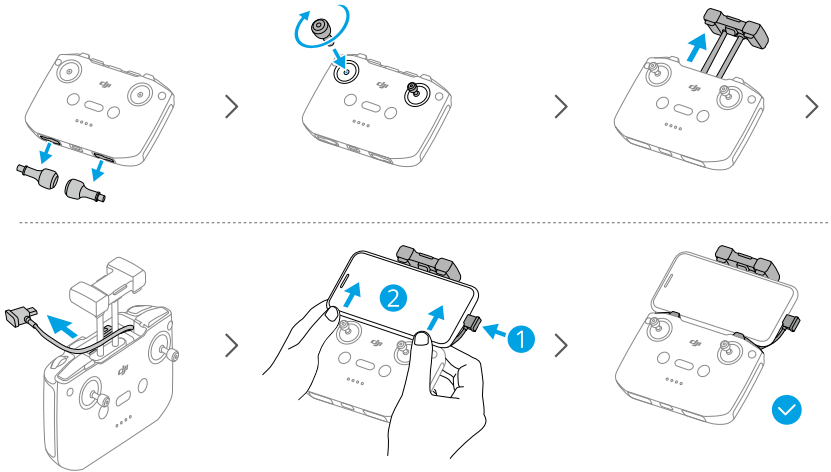


3. O controle remoto precisa ser ativado antes do primeiro uso. Além disso, é necessária uma conexão com a internet para a ativação. Pressione, depois pressione e segure o

botão Liga/Desliga para ligar a controle remoto. Siga as instruções na tela para ativar o controle remoto.

DJI RC-N3

1. Remova os pinos de controle dos encaixes de armazenamento e instale-os no controle remoto.
2. Retire o suporte do dispositivo móvel. Escolha o cabo de controle remoto apropriado com base no tipo de entrada do seu dispositivo móvel (um cabo com conector USB-C é conectado por padrão). Coloque seu dispositivo móvel no suporte, depois conecte a extremidade do cabo sem o logotipo do controle remoto ao seu dispositivo móvel. Certifique-se de que o seu dispositivo móvel esteja bem fixado.



- ⚠ • Se uma mensagem de conexão USB aparecer quando um dispositivo móvel Android for usado, selecione a opção de somente carregamento. Outras opções podem causar falha de conexão.
- Ajuste o suporte do dispositivo móvel para garantir que ele esteja bem fixado.

Ativação

A aeronave requer ativação antes do primeiro uso. Pressione e mantenha o botão Liga/Desliga pressionado para ligar a aeronave e o controle remoto, respectivamente, e siga as instruções na tela para ativar a aeronave usando o DJI Fly. Para a ativação, é necessário estar conectado à internet.

Como vincular a aeronave ao controle remoto

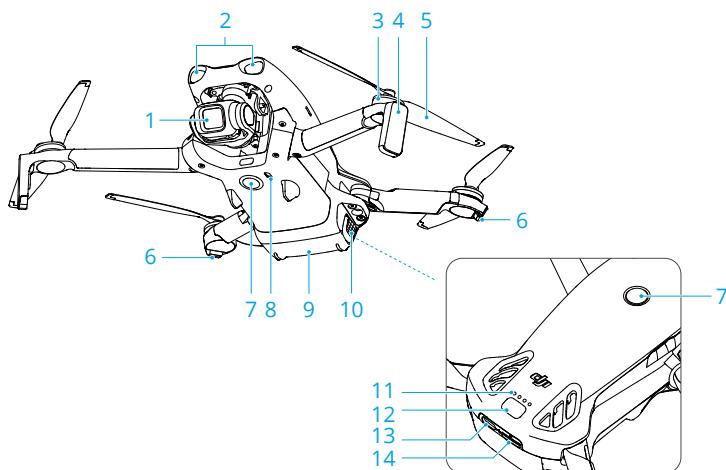
Após a ativação, a aeronave é vinculada automaticamente ao controle remoto. Se a vinculação automática falhar, siga as mensagens na tela do DJI Fly para vincular a aeronave e o controle remoto para obter serviços de garantia ideais.

Atualização do firmware

Um aviso aparecerá no DJI Fly quando houver uma nova atualização disponível para o firmware. Atualize o firmware sempre que solicitado. Caso contrário, alguns recursos podem não estar disponíveis.

1.2 Visão Geral

Aeronave



1. Estabilizador e câmera
2. LiDAR voltado para a frente ^[1]
3. Motores
4. Trens de pouso (antenas integradas)
5. Hélices
6. Indicadores de status da aeronave
7. Sistema visual omnidirecional monocular ^[2]
8. Sistema de detecção por infravermelho inferior
9. Bateria de Voo Inteligente
10. Fivelas da bateria
11. LEDs de nível da bateria

12. Botão liga/desliga

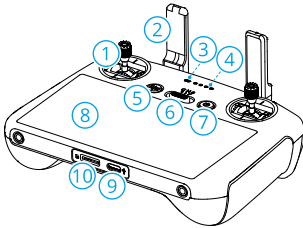
13. Porta USB-C

[1] O LiDAR frontal atende aos requisitos de segurança do olho humano para produtos a laser de classe 1.

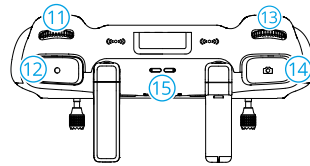
[2] O sistema visual omnidirecional monocular pode detectar obstáculos nas direções horizontais e superior.

14. Compartimento de cartão microSD

Controle remoto DJI RC 2

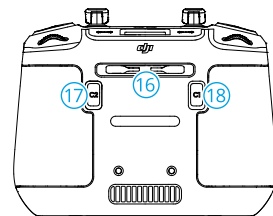


1. Pinos do controle
2. Antenas
3. LED de status
4. LEDs de nível da bateria
5. Botão Pausa no voo/Retorno à base (RTH)
6. Interruptor de modo de voo
7. Botão liga/desliga
8. Tela sensível ao toque
9. Porta USB-C
10. Compartimento de cartão microSD



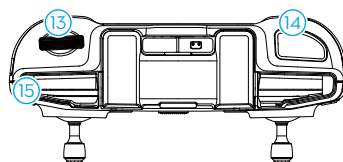
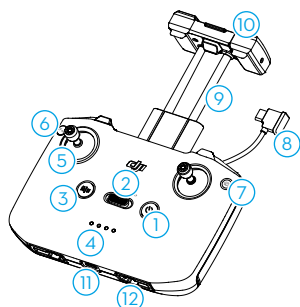
11. Botão do estabilizador
12. Botão de gravação
13. Botão de controle da câmera ^[1]
14. Botão de foco/obturador
15. Alto-falante

16. Compartimento de armazenamento dos pinos do controle
17. Botão personalizável C2 ^[1]
18. Botão personalizável C1 ^[1]



[1] Para visualizar e definir a função do botão, acesse a exibição de câmera no DJI Fly, e toque em *** > Personalização de botões > do controle.

Controle remoto DJI RC-N3



1. Botão liga/desliga
 2. Interruptor de modo de voo
 3. Botão Pausa no voo/Retorno à base (RTH)
 4. LEDs de nível da bateria
 5. Pinos do controle
 6. Botão personalizável ^[1]
 7. Botão de foto/vídeo
 8. Cabo do controle remoto
 9. Suporte do dispositivo móvel
 10. Antenas
 11. Porta USB-C
 12. Compartimento de armazenamento dos pinos do controle
 13. Botão do estabilizador
 14. Botão do obturador/gravação
 15. Compartimento para dispositivos móveis
- [1] Para visualizar e definir a função do botão, acesse a exibição de câmera no DJI Fly, e toque em ••• > Personalização de botões > do controle.

Segurança de voo

2 Segurança de voo

Após concluir a preparação pré-voo, recomenda-se treinar suas habilidades e praticar o voo com segurança. Escolha uma área adequada para voar, de acordo com as seguintes exigências e restrições de voo. Cumpra estritamente as leis e regulamentos locais ao voar. Leia as *Diretrizes de segurança* antes de voar para garantir o uso seguro do produto.

2.1 Restrições de voo

Sistema GEO (Ambiente geoespacial online)

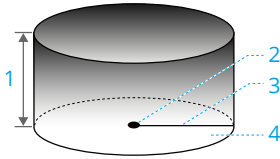
O sistema de ambiente geoespacial online (GEO) da DJI é um sistema global que fornece informações em tempo real sobre segurança do voo e atualizações de restrições, prevenindo que veículos aéreos não tripulados (UAVs) voem em espaços aéreos restritos. Em circunstâncias excepcionais, as áreas restritas podem ser liberadas para permitir voos. Mas antes disso, é preciso enviar uma solicitação de desbloqueio com base no nível atual de restrição na área de voo desejada. O sistema GEO pode não estar totalmente em conformidade com as leis e regulamentações locais. Você é responsável pela sua própria segurança de voo e deve consultar as autoridades locais a respeito das exigências legais e regulamentares relevantes antes de solicitar a liberação de voo em uma área restrita. Para obter mais informações sobre o sistema GEO, acesse <https://fly-safe.dji.com>.

Limites de voo

Por motivos de segurança, os voos estão limitados por padrão para ajudar os usuários a operar a aeronave com segurança. É possível definir limites de altura e distância de voo. Limites de altitude, limites de distância e zonas GEO funcionam simultaneamente para gerenciar a segurança do voo quando o Sistema Global de Navegação por Satélite (GNSS) estiver disponível. Somente a altitude pode ser limitada quando o GNSS não estiver disponível.

Limites de altitude e distância de voo

A altitude máxima restringe a altitude de voo da aeronave, enquanto a distância máxima restringe o raio de voo em torno do Ponto de origem da aeronave. Esses limites podem ser alterados no aplicativo DJI Fly para aumentar a segurança de voo.



1. Altitude máxima
2. Ponto de origem (Posicionamento horizontal)
3. Distância máxima
4. Altura da aeronave na decolagem

Sinal do GNSS forte

	Restrições de voo	Mensagem no aplicativo DJI Fly
Altitude máxima	A altitude da aeronave não pode exceder o valor definido no DJI Fly.	Altitude de voo máxima alcançada.
Distância máxima	A distância em linha reta da aeronave ao Ponto de origem não pode exceder a distância máxima de voo definida no DJI Fly.	Distância máxima de voo atingida.

Sinal de GNSS fraco

	Restrições de voo	Mensagem no aplicativo DJI Fly
Altitude máxima	<ul style="list-style-type: none"> • A altitude é limitada a 30 metros a partir do ponto de decolagem se a iluminação for suficiente. • A altitude é limitada a 2 metros acima do solo se a iluminação não for suficiente e se o sistema de detecção por infravermelho voltado para baixo estiver funcionando. • A altitude é limitada a 30 metros a partir do ponto de decolagem se a iluminação não for suficiente e se o sistema de detecção por infravermelho voltado para baixo não estiver em funcionamento. 	Altitude de voo máxima alcançada.
Distância máxima	Sem limite	

- ⚠ • Cada vez que a aeronave for ligada, o limite de altitude será removido automaticamente, desde que o sinal GNSS fique forte (força do sinal GNSS ≥ 2), e o limite não terá efeito mesmo se o sinal GNSS fique fraco depois.
 - Se a aeronave voar para fora da faixa de voo definida devido à inércia, ainda será possível controlar a aeronave, mas não será possível continuar voando.
-

Zonas restritas

O sistema GEO da DJI designa locais de voo seguros, fornece os níveis de risco e avisos de segurança para voos individuais, além de informações sobre espaço aéreo restrito. Todas as áreas de voo restritas são denominadas como Zonas GEO, e são ainda mais divididas em Zonas restritas, Zonas de autorização, Zonas de advertência, Zonas de advertência aprimorada e Zonas de altitude. Essas informações podem ser visualizadas em tempo real no DJI Fly. As Zonas GEO são áreas de voo específicas e incluem, entre outras, aeroportos, locais de grandes eventos, áreas em que já tenham ocorrido emergências (como incêndios florestais), usinas nucleares, penitenciárias, propriedades governamentais e instalações militares. Por padrão, o sistema GEO limita voos ou decolagens em zonas que possam causar problemas de segurança. Um mapa de Zona GEO que contém informações abrangentes sobre Zonas GEO do mundo todo está disponível no site oficial da DJI: <https://fly-safe.dji.com/nfz/nfz-query>.

Como desbloquear zonas GEO

Desbloqueio automático destina-se a destravar Zonas com autorização. Para concluir o Desbloqueio automático, deve-se enviar uma solicitação de desbloqueio por meio do site DJI FlySafe em <https://fly-safe.dji.com>. Após a aprovação do pedido de desbloqueio, você pode sincronizar a licença de desbloqueio pelo aplicativo DJI Fly. Para desbloquear a zona, alternativamente, você pode voar a aeronave diretamente para a Zona de Autorização aprovada e seguir as instruções no DJI Fly para desbloquear a zona.

Desbloqueio personalizado é sob medida para usuários com requisitos especiais. Ele designa áreas de voo personalizadas definidas pelo usuário e fornece documentos de permissão específicos para as necessidades de diferentes usuários. Esta opção de desbloqueio está disponível em todos os países e regiões e pode ser solicitada no site FlySafe da DJI em <https://fly-safe.dji.com>.

- ⚠ • Para garantir a segurança do voo, a aeronave não poderá sair da zona desbloqueada após entrar nela. Se o Ponto de origem for fora da zona desbloqueada, a aeronave não será capaz de retornar ao Ponto de origem.
-

2.2 Requisitos ambientais de voo

1. NÃO voe em condições meteorológicas extremas, tais como vento forte, neve, chuva e neblina.
2. Voe apenas em áreas abertas. Edifícios altos e grandes estruturas metálicas podem afetar a precisão da bússola a bordo e do sistema de GNSS. Após a decolagem, certifique-se de ter recebido uma notificação com o comando de voz indicando que o Ponto de origem foi atualizado (Home Point is updated) antes de continuar o voo. Se a aeronave tiver decolado perto de algum prédio, não será possível garantir a exatidão do Ponto de origem. Nesse caso, acompanhe atentamente a posição atual da aeronave durante o RTH automático. Quando a aeronave estiver perto do Ponto de Origem, recomenda-se cancelar o RTH e controlar manualmente a aeronave para pousar em algum local apropriado.
3. Mantenha a aeronave dentro de seu campo de visão (VLOS). Evite montanhas e árvores que possam bloquear os sinais de GNSS. O voo além do campo de visão (BVLOS) só pode ser realizado quando o desempenho da aeronave, o conhecimento e habilidades do piloto e a gestão da segurança operacional estiverem de acordo com as regulamentações locais para BVLOS. Evite obstáculos, multidões, árvores e corpos d'água. Por motivos de segurança, NÃO voe próximo a aeroportos, estradas, estações de trem, linhas de trem, centros urbanos ou outras áreas restritas, a menos que sejam obtidas permissões ou aprovações de acordo com as regulamentações locais.
4. Quando o sinal GNSS estiver fraco, voe a aeronave em ambientes com boas condições de iluminação e visibilidade. O sistema visual pode não funcionar adequadamente em condições de baixa luminosidade.
5. Minimize a interferência evitando áreas com altos níveis de eletromagnetismo, como locais próximos a linhas de tensão, estações base, subestações elétricas e torres de transmissão.
6. O desempenho da aeronave e de sua bateria é limitado durante voos em altitudes elevadas. Voe com cuidado. NÃO voe acima da altitude autorizada.
7. A distância de frenagem da aeronave é afetada pela altitude de voo. Quanto maior a altitude, maior será a distância de frenagem. Ao voar em altitudes elevadas, procure manter uma distância de frenagem adequada para garantir a segurança de voo.
8. GNSS não pode ser utilizado na aeronave em regiões polares. Em vez disso, utilize o sistema visual.
9. NÃO decole de objetos em movimento, como carros, navios e aviões.
10. NÃO decole de superfícies de cores sólidas ou superfícies altamente refletivas, como por exemplo o teto de um carro.
11. Tenha cuidado ao decolar no deserto ou em uma praia, para evitar que a areia entre na aeronave.

12. NÃO use a aeronave em ambientes que apresentem riscos de incêndio ou explosão.
13. Use a aeronave e os dispositivos relacionados em ambientes secos.
14. NÃO use a aeronave e os dispositivos relacionados nos seguintes ambientes: locais de acidentes, incêndios, explosões, inundações, tsunamis, avalanches, deslizamentos de terra, terremotos, áreas com poeira ou tempestades de areia. Durante a operação, certifique-se de evitar a exposição a névoa salina e a mofo.
15. NÃO use a aeronave perto de bandos de pássaros.

2.3 Lista de verificação pré-vo

1. Remova a capa do estabilizador da câmera.
2. Certifique-se de que a Bateria de Voo Inteligente e as hélices estejam firmemente instaladas.
3. Certifique-se de que o controle remoto, o dispositivo móvel e a Bateria de Voo Inteligente estejam totalmente carregados.
4. Certifique-se de que os braços e hélices da aeronave estejam desdobrados.
5. Certifique-se de que o estabilizador e a câmera estejam funcionando normalmente.
6. Certifique-se de que não haja nada obstruindo os motores e que eles estejam funcionando normalmente.
7. Certifique-se de que o DJI Fly está bem conectado à aeronave.
8. Certifique-se de que a lente da câmera e os sensores estejam limpos.
9. NÃO instale acessórios não certificados ou dispositivos externos, pois isso pode resultar em danos ao produto ou riscos de segurança.

 - ☀️ • Para evitar a diminuição da propulsão quando o protetor de hélice estiver instalado, não utilize o Bateria de Voo Inteligente Plus (Série DJI Lito) nem conecte cargas úteis de terceiros.


10. Certifique-se de que a ação de desvio de obstáculos esteja ativada no DJI Fly e de que **Altitude máxima**, **Distância máxima** e **Altitude de RTH automático** estejam todas configuradas de acordo com as leis e regulamentações locais.

Voo básico




3 Voo básico


3.1 Decolagem e pouso automáticos

Decolagem automática

1. Inicie o DJI Fly e entre na exibição da câmera.
2. Conclua todas as etapas na lista de verificação pré-voo.
3. Toque em . Se houver condições seguras para a decolagem, pressione e segure o botão para confirmar.
4. A aeronave irá decolar e pairar acima do solo.

Aterrissagem automática

1. Se houver condições seguras para pouso, toque em . Em seguida, toque e segure  para confirmar.
2. O pouso automático pode ser cancelado tocando em .
3. Se o sistema visual inferior estiver funcionando normalmente, a proteção de pouso será ativada.
4. Os motores desligarão automaticamente após o pouso.

 • Escolha um local apropriado para o pouso.

3.2 Partida e parada dos motores

Partida dos motores

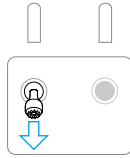
Execute um dos Comandos combinados do joystick (CSC) conforme mostrado abaixo para ligar os motores. Depois que os motores começarem a girar, libere os dois pinos simultaneamente.



Parada dos motores

Os motores podem ser interrompidos de duas maneiras:

Método 1: quando a aeronave tiver pousado, pressione o pino do acelerador para baixo e o mantenha pressionado até que os motores desliguem.



Modo dos pinos de controle: Modo 2

Método 2: Quando a aeronave tiver pousado, execute um Comando combinado do joystick (CSC), como mostrado abaixo até que os motores parem de funcionar.



Como interromper os motores em pleno voo

 • A interrupção dos motores em pleno voo causará a queda da aeronave.

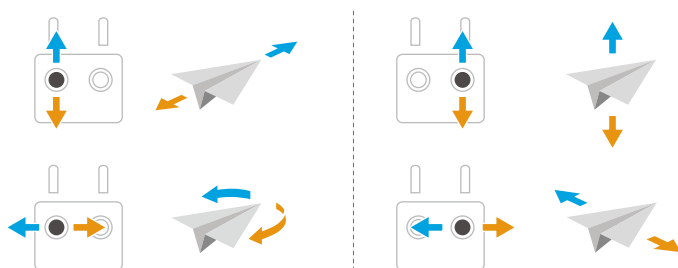
A configuração padrão de **Parada de emergência da hélice** no aplicativo DJI Fly é **Somente emergência**, o que significa que os motores só podem ser interrompidos durante o voo quando a aeronave detectar que está em situação de emergência, por exemplo, quando a aeronave colidir, quando um motor parar, quando a aeronave girar no ar ou quando a aeronave estiver fora de controle e subir ou descer muito rapidamente. Para interromper o uso dos motores no meio do voo, use o mesmo CSC que foi utilizado para iniciar os motores. Observe que será preciso pressionar os pinos de controle por dois segundos ao realizar o CSC para interromper os motores. A opção de **Parada de emergência da hélice** pode ser alterada para **A qualquer momento** no aplicativo. Use essa opção com cautela.

3.3 Como controlar a aeronave

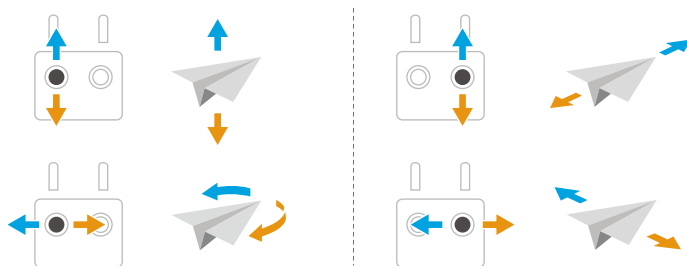
Os pinos de controle do controle remoto podem ser utilizados para controlar os movimentos da aeronave. Os pinos de controle podem ser operados nos modos 1, 2 ou 3, conforme mostrado abaixo.

O modo de controle padrão do controle remoto é o Modo 2. Neste manual, o Modo 2 é utilizado como exemplo para ilustrar o uso dos pinos de controle. Quanto mais o pino for afastado da posição central, mais rapidamente a aeronave se moverá.

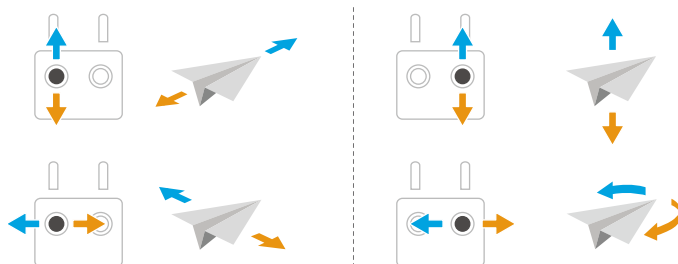
Modo 1



Modo 2



Modo 3



3.4 Procedimentos de decolagem/pouso

- ⚠ • NÃO decole a aeronave da palma da sua mão ou enquanto a segura com as mãos.
 - NÃO opere a aeronave se a iluminação estiver demasiado clara ou escura para utilizar o controle remoto. É de sua responsabilidade ajustar corretamente o brilho e a quantidade de luz solar direta na tela a fim de evitar dificuldade de visualização da tela.
-
1. A lista de verificação pré-voo foi projetada para ajudar você a voar com segurança. Consulte a lista de verificação pré-voo completa antes de cada voo.
 2. Coloque a aeronave em uma área aberta e plana com a parte de trás da aeronave voltada para você.
 3. Ligue o controle remoto e a aeronave.
 4. Inicie o DJI Fly e entre na exibição da câmera.
 5. Aguarde a conclusão do autodiagnóstico da aeronave. O motor pode ser ligado se o DJI Fly não apresentar nenhum aviso irregular.
 6. Para decolar, empurre o pino do acelerador para cima devagar.
 7. Para pousar, faça voo estacionário sobre uma superfície nivelada e empurre o pino do acelerador para baixo para descer.
 8. Após o pouso, empurre o pino do acelerador para baixo e mantenha-o assim até os motores se desligarem.
 9. Desligue a aeronave antes de desligar o controle remoto.

3.5 Como gravar áudio via aplicativo

Quando a aeronave é usada com o controle remoto DJI RC-N3, a gravação de áudio pelo aplicativo fica disponível. Na visualização da câmera do aplicativo, toque em *** > **Câmera** para ativar a gravação do aplicativo. O áudio será gravado pelo equipamento de gravação de áudio correspondente enquanto a aeronave estiver gravando um vídeo. O ícone do microfone será exibido na visualização ao vivo.

- ⚠ • NÃO desligue a tela ou alterne para outros aplicativos durante a gravação.
- 💡 • Dispositivos compatíveis de gravação de áudio incluem o microfone integrado do smartphone e dispositivos Bluetooth. Problemas de compatibilidade de gravação de áudio podem ocorrer caso sejam usados alguns dispositivos Bluetooth. Certifique-se de testá-los antes da gravação.

- A gravação de áudio só pode ser habilitada ou desabilitada antes da gravação.
 - Ao visualizar ou baixar os vídeos na exibição da galeria no DJI Fly, o áudio gravado usando a função de gravação de áudio será automaticamente inserido no arquivo de vídeo.
-

3.6 Sugestões e dicas para vídeos

1. Selecione o modo de operação do estabilizador desejado no DJI Fly.
2. Recomenda-se tirar fotos ou gravar vídeos ao voar nos modos Normal ou Cine.
3. NÃO voe em clima desfavorável, como em dias chuvosos ou com muito vento.
4. Escolha as configurações da câmera de acordo com suas necessidades.
5. Execute testes de voo para estabelecer rotas de voo e pré-visualizar cenas.
6. Empurre os pinos de controle com cuidado para garantir o movimento suave e estável da aeronave.

Modo de Voo Inteligente

4 Modos de voo inteligentes



Clique no link abaixo ou leia o código QR para assistir ao tutorial em vídeo.



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

4.1 FocusTrack

Holofote

Permite que a câmera com estabilizador fique voltada para o sujeito o tempo todo enquanto você controla o voo manualmente.

Quando o sistema visual estiver funcionando normalmente, a aeronave desviará ou freará se um obstáculo for detectado, de acordo com a ação de desvio de obstáculos definida em DJI Fly.

 O desvio de obstáculos é desabilitado no modo Esportivo (S).

Sujeitos compatíveis:

- Sujeitos fixos
- Sujeitos em movimento (apenas veículos, barcos e pessoas)

Ponto de Interesse (Pdi)

Permite que a aeronave voe ao redor do sujeito.




A aeronave desviará de obstáculos independentemente do modo de voo ou das configurações de desvio de obstáculos no DJI Fly quando o sistema visual estiver funcionando normalmente.

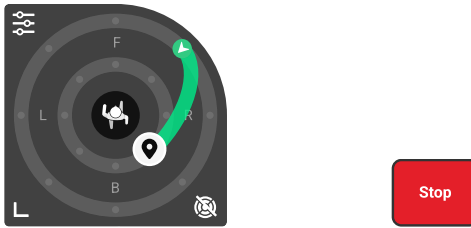
Sujeitos compatíveis:

- Sujeitos fixos
- Sujeitos em movimento (apenas veículos, barcos e pessoas)

ActiveTrack

A aeronave segue o sujeito.

Toque ou deslize a roda de rastreamento para alterar a direção de rastreamento, e a aeronave voará automaticamente de sua posição atual  ao longo da trajetória gerada para a direção de rastreamento selecionada  e manterá o rastreamento. Os usuários também podem ajustar manualmente a direção, altura e distância de rastreamento usando os pinos do controle. Toque no ícone de configurações do FocusTrack  para definir os parâmetros de rastreamento no aplicativo.




A aeronave desviará de obstáculos independentemente do modo de voo ou das configurações de desvio de obstáculos no DJI Fly quando o sistema visual estiver funcionando normalmente.

Sujeitos compatíveis:


Sujeitos em movimento (apenas veículos, barcos e pessoas)


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

Sujeito	Pessoas	Veículos/barcos
Distância horizontal	4 a 20 m	6 a 100 m
Altura	0,5 a 15 m	6 a 100 m

-  • A aeronave voará até a distância e o alcance de altitude compatíveis se a distância e a altitude estiverem fora do alcance quando o ActiveTrack for iniciado.
- É recomendado que a velocidade do sujeito em movimento não ultrapasse os 12 m/s; caso contrário, a aeronave não conseguirá rastrear adequadamente.



Aviso


-  • A aeronave não é capaz de detectar sujeitos em movimento, tais como pessoas, animais ou veículos. Ao usar o FocusTrack, preste atenção ao ambiente circundante para garantir a segurança do voo.

- NÃO use o FocusTrack em áreas que tenham objetos pequenos ou finos (como por exemplo, galhos de árvores ou linhas de tensão), objetos transparentes (como por exemplo, vidro ou água) ou superfícies monocromáticas (como por exemplo, paredes brancas).
- Esteja sempre preparado para pressionar o botão de pausa de voo no controle remoto ou tocar em  no DJI Fly para operar a aeronave manualmente caso ocorra alguma situação de emergência.
- Tenha muito cuidado ao usar o FocusTrack em qualquer uma das seguintes situações:
 - ♦ O sujeito rastreado não se move em um plano nivelado.
 - ♦ O sujeito rastreado muda drasticamente de forma durante o movimento.
 - ♦ O sujeito rastreado fica fora de vista por um longo período.
 - ♦ O sujeito rastreado está em grandes áreas monocromáticas, como áreas cobertas de neve ou desertos.
 - ♦ O sujeito rastreado tem cor ou padrão semelhante ao ambiente circundante.
 - ♦ Quando a iluminação estiver extremamente baixa (<5 lux) ou alta (>100.000 lux).
- Assegure-se de respeitar leis e regulamentos de privacidade locais ao usar o FocusTrack.
- É recomendável rastrear apenas veículos, barcos e pessoas (mas não crianças). Voe com cuidado ao rastrear outros sujeitos.
- No caso de sujeitos compatíveis em movimento, veículos e barcos referem-se a carros e barcos de pequeno a médio porte. NÃO rastreie um carro ou barco controlado remotamente.
- O sujeito rastreado pode ser inadvertidamente trocado por outro se eles passarem próximos um ao outro.

Usando o FocusTrack

Antes de habilitar o FocusTrack, assegure-se de que o ambiente de voo seja aberto e sem obstruções e contenha luz suficiente.


Toque no ícone  do FocusTrack no lado esquerdo da exibição da câmera ou selecione o sujeito na tela para habilitar o FocusTrack. Depois de habilitado, toque no ícone  do FocusTrack novamente para sair dele.

-
-  Durante o uso, pressione o botão de Pausa de voo no controle remoto para cancelar a seleção do sujeito.
-


4.2 MasterShot



A aeronave selecionará uma rota de voo predefinida com base no tipo e na distância do sujeito. Em seguida, ela irá realizar diversas capturas de imagem aérea clássicas.

Aviso

-  • Use o MasterShot em locais sem edifícios e outros obstáculos. Assegure-se de não haver pessoas, animais ou outros obstáculos na rota de voo.
 - Sempre preste atenção a objetos ao redor da aeronave e use o controle remoto para evitar colisões ou obstrução da aeronave.
 - NÃO use o MasterShot em nenhuma das seguintes situações:
 - ♦ Quando o sujeito estiver bloqueado por muito tempo ou fora do campo de visão.
 - ♦ Quando o sujeito estiver em grandes áreas monocromáticas, como áreas cobertas de neve ou desertos.
 - ♦ Quando o sujeito tiver cor ou padrões similares ao entorno.
 - ♦ Quando o sujeito estiver no ar.
 - ♦ Quando o sujeito estiver se movendo rapidamente.
 - ♦ Quando a iluminação estiver extremamente baixa (<5 lux) ou alta (>100.000 lux).
 - NÃO use o MasterShot em locais próximos a edifícios ou onde o sinal GNSS estiver fraco. Caso contrário, a rota de voo pode ficar instável.
 - Certifique-se de seguir leis e regulamentações de privacidade locais ao usar o MasterShot.
-

Como usar o MasterShots


1. Toque no ícone do Modo de gravação na lateral direita da exibição da câmera e selecione o MasterShots .

2. Depois de selecionar e arrastar o sujeito e ajustar a área de gravação, toque em  para começar a gravar. A aeronave começará a voar e a gravar automaticamente. A aeronave retornará à sua posição original após terminar a gravação.
3. Toque  em ou pressione uma vez o botão de pausa de voo no controle remoto. A aeronave sairá imediatamente do MasterShots e fará um voo estacionário.

4.3 QuickShots




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

Aviso

-  • Ao usar o modo Boomerang, verifique se há espaço suficiente. Deixe um raio mínimo de 30 metros de distância ao redor da aeronave e um espaço de pelo menos 10 metros acima da aeronave.
- Ao usar o modo Asteroide, assegure-se de haver espaço suficiente. Permita um espaço mínimo de 40 metros na parte traseira e de 50 metros acima da aeronave.
- Use o QuickShots em locais sem edifícios e outros obstáculos. Assegure-se de não haver pessoas, animais ou outros obstáculos na rota de voo.
- Sempre preste atenção a objetos ao redor da aeronave e use o controle remoto para evitar colisões ou obstrução da aeronave.
- NÃO use QuickShot em qualquer das seguintes situações:
 - ♦ Quando o sujeito estiver bloqueado por muito tempo ou fora do campo de visão.
 - ♦ Quando o sujeito estiver em grandes áreas monocromáticas, como áreas cobertas de neve ou desertos.
 - ♦ Quando o sujeito tiver cor ou padrões similares ao entorno.
 - ♦ Quando o sujeito estiver no ar.
 - ♦ Quando o sujeito estiver se movendo rapidamente.
 - ♦ Quando a iluminação estiver extremamente baixa (<5 lux) ou alta (>100.000 lux).
- NÃO use o QuickShots em locais próximos a edifícios ou onde o sinal GNSS estiver fraco. Caso contrário, a rota de voo ficará instável.

- Assegure-se de seguir as leis e regulamentações locais de privacidade ao usar o QuickShots.




Como usar o QuickShots

1. Toque no ícone do modo de gravação na lateral direita da exibição da câmera e selecione o QuickShots .
2. Depois de selecionar o submodo, toque no ícone de mais ou selecione e arraste o sujeito na tela. Em seguida, toque em  para começar a gravar. A aeronave gravará realizando um movimento de voo de acordo com a opção selecionada e irá gerar um vídeo posteriormente. A aeronave retornará à sua posição original após terminar a gravação.
3. Toque em  ou pressione uma vez o botão de pausa de voo no controle remoto. A aeronave sairá imediatamente do QuickShots e fará um voo estacionário.

4.4 Hyperlapse

O Hyperlapse tira um certo número de fotos de acordo com o intervalo de tempo e depois compila tais fotos em um vídeo de poucos segundos. Ele é adequado especialmente para gravar cenas com elementos em movimento, como fluxo do trânsito, nuvens em movimento, e o nascer e o pôr do sol.

Como usar o Hyperlapse

1. Toque no ícone do Modo de gravação na exibição da câmera e selecione Hyperlapse .
2. Selecione o modo Hyperlapse. Após definir os parâmetros relacionados, toque no botão do obturador/gravação  para começar o processo.
3. Toque em  ou pressione o botão Stop (Parar) no controle remoto e a aeronave irá sair do Hyperlapse e fazer um voo estacionário.

4.5 Voo com Trajetória

Com o Voo com trajetória, é possível definir antecipadamente trajetórias para diferentes locais de captura de imagem e gerar uma rota de voo com base nas trajetórias definidas.

Em seguida, a aeronave voará automaticamente pela rota e completará as ações de câmera atuais.

A rota de voo pode ser salva e repetida em horários diferentes para capturar as mudanças ao longo das estações e o efeito do dia para a noite.

-
- ⚠ • Antes de habilitar o modo Voo com trajetória, toque em *** > **Segurança > Desvio manual de obstáculos** para verificar a ação de desvio de obstáculos. Depois que a ação de desvio de obstáculos for definida para **Bypass (Contornar)** ou **Brake (Frear)**, a aeronave irá frear se detectar obstáculos durante o Voo com trajetória. Se definida como **Off (Desligada)**, a aeronave não será capaz de evitar os obstáculos.
 - A rota de voo fará uma curva entre as trajetórias, de modo que a altitude da aeronave entre elas pode se tornar menor do que as altitudes das trajetórias durante o voo. Certifique-se de evitar quaisquer obstáculos abaixo ao definir um ponto de referência.
-
- ☀ • Antes da decolagem, só é possível utilizar o mapa para adicionar as trajetórias.
 - Conecte o controle remoto à internet e baixe o mapa antes de usá-lo para adicionar uma trajetória.
 - Se a **Camera Action (Ação da câmera)** estiver definida como **None (Nenhuma)**, a aeronave voará apenas automaticamente. Será preciso controlar a câmera manualmente durante o voo.
 - Caso já tenha definido a **orientação** e a **inclinação do estabilizador** para **Até o Pdl**, o Pontos de interesse (Pdl) será vinculado automaticamente a essas trajetórias.
 - Ao utilizar o Voo com trajetória na UE, a ação para casos de **perda de sinais** não poderá ser definida como **Continuar**.
-

Como utilizar o Voo com trajetória

1. Toque em ⬅ à esquerda da visualização da câmera para habilitar o Voo com trajetória.
2. Siga as instruções na tela para concluir as configurações e executar a rota de voo.
3. Toque em ⬅ novamente para sair do voo de trajetória e a rota será salva automaticamente na galeria.


4.6 Piloto automático

O piloto automático permite que a velocidade de voo seja travada, tornando o controle mais fácil e os movimentos da câmera mais suaves. No piloto automático, é possível aplicar entrada adicional no controle para obter movimentos dinâmicos de câmera, como subir em espiral.



- O desvio de obstáculos no piloto automático segue o modo de voo atual. Voe com cuidado.
-

Como usar o piloto automático

1. Defina um botão personalizável no controle remoto como o Piloto automático.
2. Ao empurrar os pinos de controle, pressione o botão de piloto automático e a aeronave voará automaticamente na velocidade atual.
3. Pressione o botão de pausa de voo no controle remoto uma vez ou toque em  para sair do piloto automático.

Aeronave

5 Aeronave

5.1 Modo de voo

A aeronave suporta os seguintes modos de voo, que podem ser alternados usando o interruptor do modo de voo no controle remoto.

Modo Normal: Modo Normal é adequado para a maioria dos cenários de voo. A aeronave pode fazer voo estacionário de modo preciso, voar com estabilidade e usar Modos de voo inteligentes.

Modo Esportivo: A velocidade máx. de voo horizontal da aeronave irá aumentar se comparada com o Modo Normal. Observe que o desvio de obstáculos está desativado no modo Esportivo (S).

Modo Cine: Baseia-se no modo Normal com uma velocidade de voo limitada, tornando a aeronave mais estável durante a gravação.

A aeronave mudará automaticamente para o modo Atitude (ATTI) quando o sistema visual inferior estiver indisponível ou desativado e o sinal GNSS estiver fraco ou a bússola estiver sofrendo interferências. No modo Atitude (ATTI), a aeronave é facilmente afetada pelos arredores. Fatores ambientais, como vento, podem resultar em deriva horizontal da aeronave, podendo representar um perigo, especialmente ao voar em espaços fechados. A aeronave não conseguirá fazer voo estacionário ou frear automaticamente. Por isso, o piloto deve pousá-la assim que possível para evitar acidentes.



- Os modos de voo são válidos apenas em voo manual e com piloto automático.

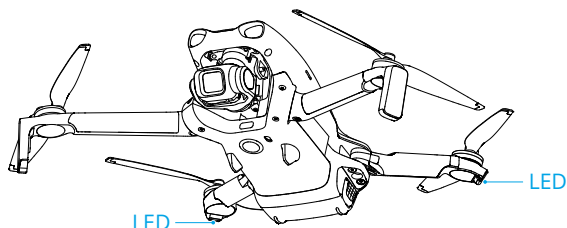


- O sistema visual é desabilitado no modo Sport, o que significa que a aeronave não será capaz de detectar obstáculos automaticamente em sua rota. Será preciso se manter alerta em relação ao ambiente circundante e controlar a aeronave para evitar obstáculos.
- A velocidade máxima e a distância de frenagem da aeronave são significativamente maiores no modo Esportivo. Uma distância de frenagem mínima de 40 m é necessária em condições sem vento.
- Uma distância mínima de frenagem de 15 m é necessária em condições sem vento, enquanto a aeronave estiver subindo e descendo nos modos Esportivo ou Normal.
- A capacidade de resposta da aeronave é significativamente maior no modo Sport, o que significa que um pequeno movimento dos pinos de controle no controle remoto será convertido em uma grande distância de percurso da aeronave. Certifique-se de manter um espaço adequado para manobra durante o voo.

- Pode haver um pequeno tremor nos vídeos gravados no modo Esportivo (S).

5.2 Indicadores de status da aeronave






A aeronave possui dois indicadores de status da aeronave.








Quando a aeronave estiver ligada, mas sem os motores em funcionamento, os indicadores de status da aeronave exibirão o status atual da aeronave.

Descrições dos indicadores de status da aeronave

Estados normais


	Pisca alternadamente em vermelho, amarelo e verde	Ligando e executar testes de autodiagnóstico
	Pisca em amarelo 4 vezes	A aquecer
	Pisca lentamente em verde	GNSS habilitado
	Pisca em verde duas vezes repetidamente	Sistemas visuais ativados
	Pisca lentamente em amarelo	GNSS e sistemas visuais desativados (modo ATTI ativado)

Estados de aviso

	Pisca rapidamente em amarelo	Perda de sinal do controle remoto
	Piscando em vermelho lentamente	Descolagem desativada (por exemplo, bateria fraca) ^[1]
	Pisca em vermelho rapidamente	Bateria extremamente fraca
	Vermelho contínuo	Erro crítico
	Pisca vermelho e amarelo alternadamente	Requer calibração da bússola

[1] Se a aeronave não puder decolar enquanto os indicadores de status estiverem piscando lentamente em vermelho, visualize a mensagem de advertência no DJI Fly.



Depois que os motores são ligados, os Indicadores de status da aeronave piscarão na cor verde. Na China continental, o indicador de status no lado esquerdo da aeronave pisca na cor vermelha e o indicador de status no lado direito pisca na cor verde.

-  • Os requisitos de iluminação variam dependendo da região. Observe as leis e regulamentos locais.

5.3 Retorno à Base

Leia o conteúdo desta seção com atenção para garantir que você esteja familiarizado com o comportamento da aeronave no modo de Retorno à base (RTH).

A função de Retorno à base (RTH) retornará a aeronave automaticamente para o último Ponto de origem registrado. A função RTH pode ser acionada de três formas: o usuário aciona efetivamente o RTH, a aeronave tem a bateria fraca ou o sinal do controle remoto foi perdido (o RTH à prova de falhas é acionado). Se a aeronave tiver registrado o Ponto de origem com sucesso e o sistema de posicionamento estiver funcionando normalmente, quando a função RTH for acionada, a aeronave retornará e pousará automaticamente no Ponto de origem.

-  • Ponto de origem: O Ponto de origem será registrado na decolagem, desde que a aeronave receba um sinal GNSS forte  26 ou que a iluminação seja suficiente. Depois que o Ponto de origem tiver sido registrado, um alerta de voz será emitido pelo DJI Fly. Se for necessário atualizar o Ponto de origem durante o voo (por exemplo, se você tiver mudado sua posição), o Ponto de origem pode ser atualizado manualmente na página *** > **Segurança** no DJI Fly.

Quando a aeronave é usada com o controle remoto DJI RC 2, [Ponto de origem dinâmico](#) está disponível.

Durante o procedimento de RTH, a rota RTH de RA será exibida na exibição da câmera, ajudando o usuário a visualizar a rota de retorno e a garantir a segurança de voo. A exibição da câmera apresentará também o AR de Ponto de origem. Quando a aeronave alcançar a área acima do Ponto de origem, a câmera com estabilizador virará automaticamente para baixo. O AR da sombra da aeronave aparecerá na exibição da câmera quando a aeronave estiver se aproximando do solo, permitindo que você controle a aeronave para pousar com mais precisão em seu local preferido.

Por padrão, o AR de Ponto de Origem, o a rota RTH de RA e a sombra de RA da aeronave serão exibidas na exibição da câmera. A exibição pode ser alterada em *** > **Segurança > Configurações de RA.**

- ⚠ • A rota de RTH RA é usada apenas como referência, podendo desviar da rota de voo real em diferentes cenários. Sempre preste atenção à exibição ao vivo na tela durante o RTH. Voie com cuidado.
 - Durante o RTH, a aeronave ajustará automaticamente a inclinação do estabilizador para fazer com que a câmera aponte para a rota de RTH por padrão. Ao usar o botão de rolagem do estabilizador para ajustar a orientação da câmera, ou ao pressionar os botões personalizáveis do controle remoto para centralizar novamente, a câmera fará com que a aeronave pare de ajustar automaticamente a inclinação do estabilizador, o que poderá impedir a visualização da rota RTH de RA.
-


Aviso

- ⚠ • A aeronave pode não conseguir retornar ao Ponto de origem normalmente se o sistema de posicionamento estiver funcionando de forma anormal. Durante o RTH à prova de falhas, a aeronave poderá entrar em modo ATTI e pousar automaticamente se o sistema de posicionamento estiver funcionando de forma anormal.
- Se não houver sinal GNSS, não voie sobre superfícies que contenham água, prédios espelhados ou em cenários onde a altitude acima do solo seja superior a 30 metros. Se o sistema de posicionamento estiver funcionando de forma anormal, a aeronave entrará em modo ATTI.
- É importante configurar uma altitude de RTH adequada antes de cada voo. Inicie o DJI Fly e defina a altitude de RTH.
- A aeronave não será capaz de detectar obstáculos durante o RTH se as condições ambientais não forem adequadas para o sistema de detecção.
- Zonas GEO podem afetar o procedimento de RTH. Evite voar perto de zonas GEO.
- A aeronave pode não conseguir retornar a um Ponto de origem se a velocidade do vento estiver muito alta. Voie com cuidado.
- Mantenha atenção redobrada a objetos pequenos ou finos (como galhos de árvores ou linhas de tensão) ou a objetos transparentes (como água ou vidro) durante o procedimento de RTH. Saia do RTH e controle a aeronave manualmente em caso de emergência.

- Defina o RTH avançado como **Preset (Predefinido)** se houver linhas de tensão ou torres de transmissão das quais a aeronave não consiga desviar na rota de RTH e assegure-se de que a Altitude de RTH esteja definida acima de todos os obstáculos.
- A aeronave freará e retornará à base (RTH) de acordo com as configurações mais recentes, caso as configurações de **Advanced RTH (RTH avançado)** no DJI Fly forem alteradas durante o procedimento de RTH.
- Se a altitude máxima for ajustada abaixo da altitude atual durante o RTH, a aeronave descerá até a altitude máxima primeiro e depois continuará o retorno à base (RTH).
- A altitude RTH não poderá ser alterada durante o RTH.
- Se houver uma grande diferença entre a altitude atual e na altitude de RTH, a quantidade de energia da bateria utilizada não poderá ser calculada com precisão devido à variação nas velocidades do vento em diferentes altitudes. Preste ainda mais atenção às mensagens sobre a energia da bateria e às mensagens de advertência no DJI Fly.
- Quando o sinal do controle remoto estiver normal durante o RTH avançado, o pino de inclinação poderá ser usado para controlar a velocidade do voo, mas a orientação e a altitude não poderão ser controladas e a aeronave não poderá voar para a esquerda ou para a direita. O ato de pressionar constantemente o pino de inclinação para acelerar aumentará a velocidade de consumo de energia da bateria. A aeronave não poderá desviar de obstáculos se a velocidade de voo exceder a velocidade efetiva de detecção. A aeronave irá frear, pairar e sair do RTH se o pino de inclinação for totalmente empurrado para baixo. A aeronave pode ser controlada após a liberação do pino de inclinação.
- Caso a aeronave atinja o limite de altitude da localização atual da aeronave ou do Ponto de origem durante a subida na rota predefinida de RTH, a aeronave interromperá a subida e retornará ao Ponto de origem na altitude atual. Preste atenção à segurança de voo durante o RTH.
- Se o Ponto de origem estiver dentro de uma Zona de altitude enquanto a aeronave estiver fora dela, quando a aeronave atingir a Zona de altitude, ela descerá abaixo do limite de altitude, que pode ser inferior à altitude de RTH definida. Voe com cuidado.
- A aeronave sairá do RTH se o ambiente circundante for muito complexo para concluir o RTH, mesmo se o sistema de detecção estiver funcionando adequadamente.
- O RTH não pode ser acionado durante o pouso automático.


RTH avançado

Quando o RTH avançado é acionado, a aeronave planejará automaticamente a melhor rota de RTH, que será exibida no DJI Fly e se ajustará de acordo com as condições ambientais. Durante o procedimento de RTH, a aeronave ajustará a velocidade de voo automaticamente de acordo com os fatores ambientais, como velocidade e direção do vento e obstáculos.

Se o sinal de controle entre o controle remoto e a aeronave estiver bom, saia do RTH tocando em  no DJI Fly ou pressionando o botão RTH no controle remoto. Você irá recuperar o comando da aeronave depois que sair do RTH.

Método acionador

O usuário ativamente aciona o RTH

Durante o voo, você pode acionar o RTH pressionando e segurando o botão de RTH no controle remoto ou tocando em  na lateral esquerda da exibição da câmera e, em seguida, pressionando e segurando o ícone de RTH.


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

Aeronave com bateria fraca

Durante o voo, se o nível da bateria estiver baixo e com carga suficiente apenas para voar até o Ponto de origem, uma mensagem de advertência será exibida no DJI Fly. Se você tocar para confirmar o RTH ou não agir antes do término da contagem regressiva, a aeronave iniciará automaticamente o RTH de bateria fraca.

Se você cancelar o RTH de bateria baixa e continuar voando com a aeronave, ela pousará automaticamente quando o nível atual da bateria for suficiente apenas para que ela consiga baixar de sua altitude atual.

O pouso automático não pode ser cancelado, mas você ainda pode usar os pinos de inclinação e rotação para mover a aeronave horizontalmente e o pino do acelerador para controlar a velocidade de descendo. Voe com a aeronave para um local adequado e pouse-a o mais rápido possível.

-
-  • Pouse a aeronave o mais rápido possível quando o nível da Bateria de voo inteligente estiver muito baixo e não houver energia suficiente para retornar à base. A ação tardia iniciará uma redução progressiva do impulso, podendo evoluir para uma descida descontrolada após a exaustão total. Isso pode causar destruição da aeronave, danos à propriedade de terceiros ou lesões pessoais.

- NÃO empurre o pino do acelerador para cima sucessivas vezes durante o pouso automático. Caso contrário, a aeronave sofrerá uma redução progressiva no impulso e poderá até cair após o esgotamento completo da bateria.

Perda do sinal do controle remoto

Se o sinal do controle remoto for perdido por mais de 6 segundos, a aeronave iniciará automaticamente o RTH à prova de falhas se a Ação em caso de sinal perdido estiver definida como RTH. A ação também pode ser definida como Pairar ou Pousando.

Quando a iluminação e as condições ambientais forem adequadas para o sistema visual, o DJI Fly exibirá a rota de RTH gerada pela aeronave antes da perda do sinal. A aeronave iniciará o procedimento de RTH usando o RTH avançado de acordo com as configurações de RTH. A aeronave permanecerá em procedimento de RTH mesmo se o sinal do controle remoto for restaurado. O DJI Fly atualizará a rota de RTH de acordo.

Quando a iluminação e as condições ambientais não forem adequadas para o sistema visual, a aeronave freará, fará voo estacionário e entrará em procedimento de RTH pela rota original.

- Se a distância do RTH (a distância horizontal entre a aeronave e o Ponto de origem) for maior do que 50 metros, a aeronave ajustará sua orientação e voará para trás por 50 metros em sua rota de voo original antes de entrar na rota de RTH predefinida.
- Se a distância do RTH for superior a 5 metros, mas inferior a 50 metros, a aeronave ajustará sua orientação e voará reto na horizontal e na altitude atual até o Ponto de origem.
- A aeronave pousará imediatamente se a distância de RTH for inferior a 5 metros.

Procedimento de RTH

Depois que o RTH avançado é acionado, a aeronave freia e faz voo estacionário no local.

- **Quando as condições ambientais ou de iluminação forem adequadas para o sistema visual:**
 - Se o GNSS estava disponível no momento da decolagem, a aeronave ajustará sua orientação para o Ponto de origem, planejará a melhor rota de acordo com as configurações de RTH e, em seguida, retornará para o Ponto de origem.
 - Se o GNSS estava indisponível e apenas o sistema visual estava funcionando durante a decolagem, a aeronave ajustará sua orientação para o Ponto de origem, planejará a melhor rota de acordo com as configurações de RTH e, em seguida, retornará para a posição com sinal de GNSS forte, com base nas configurações de RTH. Ela vai seguir aproximadamente a trajetória inicial de volta para os arredores do ponto inicial. Neste momento, preste atenção aos comandos no aplicativo e

escolha se vai deixar a aeronave executar o RTH e pousar automaticamente ou se vai controlar manualmente o procedimento de RTH e o pouso.

Verifique se o sinal de GNSS não está disponível na decolagem:

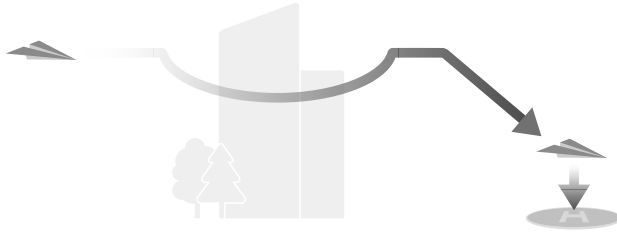
- ◊ Certifique-se de que a ação de desvio de obstáculos esteja habilitada.
 - ◊ NÃO voe em espaços confinados e a velocidade do vento no ambiente deve ser inferior a 3 m/s.
 - ◊ Voe em áreas abertas e fique a pelo menos 10 metros de qualquer obstáculo logo após a decolagem, caso contrário a aeronave pode não ser capaz de retornar à base. Evite voar acima de superfícies que contenham água até alcançar uma área com sinal de GNSS forte. A altitude acima do solo deve ser superior a 2 metros e inferior a 30 metros. Caso contrário, a aeronave pode não ser capaz de retornar ao ponto de origem. Se a aeronave entrar no modo de ATTI antes de alcançar a área com sinal de GNSS forte, o ponto de origem será invalidado.
 - ◊ Se o posicionamento visual não estiver disponível durante o voo, a aeronave não conseguirá retornar ao ponto de origem. Preste atenção ao ambiente, de acordo com os comandos de voz do aplicativo, para evitar colisões.
 - ◊ Quando a aeronave retornar à vizinhança do ponto de decolagem e o aplicativo indicar que o ambiente atual é complexo, confirme se continuará voando:
 - Você precisará confirmar se a rota de voo está correta e prestar atenção à segurança de voo.
 - Você precisará confirmar se as condições de iluminação são suficientes para o sistema visual. Caso contrário, a aeronave pode sair do RTH. Forçar a aeronave a continuar o procedimento de RTH ou o voo pode fazer com que ela entre no modo de ATTI.
 - ◊ Depois da confirmação, a aeronave voltará ao ponto de origem em baixa velocidade. Se um obstáculo surgir na rota de retorno, a aeronave freará e poderá sair do procedimento de RTH.
 - ◊ Esse procedimento de RTH não é compatível com a detecção de obstáculos dinâmicos (incluindo pedestres, etc.) e nem com a detecção de obstáculos em cenários sem textura, como vidro ou paredes brancas.
 - ◊ O procedimento de RTH exige que o solo e os ambientes próximos (como as paredes) tenham texturas vivas e sem alterações dinâmicas.
- **Quando as condições ambientais ou de iluminação não forem adequadas para o sistema visual:**
 - Se a distância de RTH for superior a 5 metros, a aeronave retornará à origem de acordo com a **Predefinição**.

- A aeronave pousará imediatamente se a distância de RTH for inferior a 5 metros.

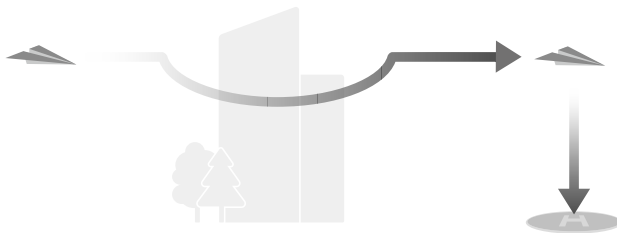
Configurações de RTH

Configurações de RTH estão disponíveis para RTH avançado. Abra a exibição da câmera no DJI Fly, toque em *** > **Segurança** e role até **Retorno à Base (RTH)**.

- **Ideal:**



- Se a iluminação for suficiente e o ambiente apropriado para os sistemas visuais, a aeronave planejará automaticamente a rota ideal de RTH e ajustará a altitude de acordo com fatores ambientais, como obstáculos e sinais de transmissão, independente da configuração de altitude de RTH. A rota ideal de RTH significa que a aeronave percorrerá a menor distância possível para reduzir a quantidade de energia da bateria usada e aumentar o tempo de voo.
 - Se a iluminação for insuficiente ou o ambiente não for adequado para o sistema visual, a aeronave executará a rota predefinida de RTH com base nas configurações de altitude de RTH.
- **Predefinição:**



Distância/Altitude de RTH		Condições de iluminação e ambiente adequadas	Condições de iluminação e ambiente inadequadas
Distância de RTH > 50 m	Altitude atual < altitude de RTH	A aeronave planejará a rota de RTH, voará para uma área aberta enquanto desvia de obstáculos, subirá até a altitude de RTH e retornará à base usando a melhor rota.	A aeronave subirá até a altitude de RTH e voará até o ponto de origem em uma linha reta na altitude de RTH. ^[1]
	Altitude atual ≥ altitude de RTH	A aeronave retornará à base usando a melhor rota na altitude atual.	A aeronave voará até o Ponto de origem em uma linha reta na altitude atual. ^[1]
A distância RTH está entre 5 e 50 m			A aeronave voará até o Ponto de origem em uma linha reta na altitude atual. ^[2]

[1] Se o LiDAR frontal detectar um obstáculo à frente, a aeronave subirá para evitar o obstáculo. Ela parará de subir quando a rota à frente estiver limpa e, em seguida, continuará o procedimento de RTH. Se a altura do obstáculo exceder o limite da altitude, a aeronave irá frear e pairar e o usuário precisará assumir o controle.

[2] Se o LiDAR frontal detectar um obstáculo à frente, a aeronave irá frear e pairar, e o usuário precisará assumir o controle.

Quando a aeronave estiver se aproximando do Ponto de origem, se a altitude atual for superior à altitude de RTH, a aeronave decidirá de forma inteligente se deve descer enquanto voa para a frente, de acordo com o ambiente circundante, a iluminação, a altitude de RTH definida e a altitude atual. Quando a aeronave alcançar a área acima do Ponto de origem, sua altitude atual não será inferior à altitude de RTH definida.

O plano de RTH para diferentes ambientes, métodos de acionamento do RTH e configurações do RTH é:

Método de Acionamento do RTH	Condições de iluminação e ambiente adequadas (A aeronave pode desviar de obstáculos e zonas GEO)	Condições de iluminação e ambiente inadequadas
O usuário ativamente aciona o RTH	A aeronave realizará o RTH com base nas configurações do RTH: <ul style="list-style-type: none"> • Ideal • Predefinida 	Predefinido (A aeronave pode subir para desviar de obstáculos e zonas GEO)
Aeronave com bateria fraca		Rota RTH original, O RTH predefinido será executado quando o sinal for restaurado (A aeronave pode desviar de zonas GEO e irá frear e pairar se houver um obstáculo)
Perda do sinal do controle remoto		

Proteção de pouso

Quando a aeronave começar a pousar, a proteção de pouso será habilitada durante o RTH.

O desempenho específico da aeronave é:

- Se o solo for considerado adequado para pouso, a aeronave pousará diretamente.
- Se o solo não for adequado para pouso, a aeronave fará voo estacionário e aguardará a confirmação do piloto.
- Se a proteção de pouso não estiver ativada, o DJI Fly exibirá um aviso de pouso quando a aeronave descer a uma altura de 0,5 metros do solo. Toque em **Confirmar** ou empurre o stick do acelerador totalmente para baixo e mantenha pressionado por um segundo, e a aeronave pousará.



- A proteção de pouso apenas ajuda a determinar o ambiente de pouso. Sempre preste atenção aos arredores durante o pouso para garantir a segurança.
- Nas situações a seguir, a proteção de pouso pode ficar indisponível e a aeronave pode pousar diretamente:
 - ♦ Ao sobrevoar superfícies monocromáticas, refletoras ou com pouca luz, uma grande área de superfícies sem textura clara ou superfícies com textura dinâmica, como ladrilhos de cerâmica lisos, chão de garagem com luz insuficiente e relva ao vento.
 - ♦ Ao sobrevoar obstáculos sem textura clara, como grandes rochas, ou superfícies refletoras ou monocromáticas, como ladrilhos elevados.

- Ao sobrevoar obstáculos pequenos ou finos, como cabos de energia e galhos de árvores.
- Ao sobrevoar superfícies semelhantes ao solo plano, como arbustos aparados e planos, topos de árvores planas e solo hemisférico.
- Nas situações a seguir, a proteção de pouso pode ser acionada por engano e a aeronave não será capaz de pousar:
 - Ao sobrevoar superfícies que o sistema visual possa confundir com água, tais como terrenos úmidos e áreas com poças.
 - Ao sobrevoar superfícies planas, mas com textura clara (superfícies oblíquas ou escadas) nas proximidades.




- Após alcançar a área acima do Ponto de origem, a aeronave pousará precisamente no ponto de decolagem. A realização de um pouso de precisão está sujeita às seguintes condições:
 - O Ponto de origem deve ser registrado na decolagem e não deve ser alterado durante o voo.
 - Durante a decolagem, a aeronave deve subir verticalmente por pelo menos 7 m antes de voar horizontalmente.
 - As características do terreno do Ponto de origem devem permanecer totalmente inalteradas.
 - As características do terreno do Ponto de origem devem ser suficientemente diferenciadas. Terrenos como áreas cobertas de neve não são adequados.
 - A iluminação não pode ser muito clara e nem muito escura.
 - Durante o pouso, o movimento de outros pinos de controle exceto o pino do acelerador será considerado como uma desistência da aterrissagem de precisão e a aeronave descerá verticalmente.
-

Ponto de origem dinâmico

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

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

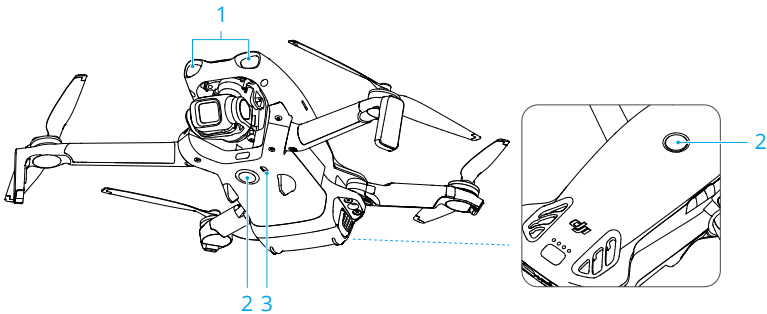
- Na visualização da câmera, toque em  > **Atualizar ponto inicial** > **Ponto inicial dinâmico** > **Atualizar**.

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

Quando o Ponto inicial dinâmico está ativado, o ícone de RTH ficará azul. Após o RTH ser acionado, a aeronave retornará próxima ao Ponto inicial, sairá do RTH e pairará. Os usuários podem controlar a aeronave.

- ⚠ • Após ativar o Ponto inicial dinâmico pela primeira vez, se o sinal GNSS do controle remoto estiver fraco, o Ponto inicial dinâmico pode não estar disponível.
- Use a função de Ponto inicial dinâmico em um ambiente aberto com um sinal GNSS forte. Caso contrário, o Ponto inicial terá um grande desvio em relação à localização real do controle remoto.
- Uma vez que o Ponto inicial dinâmico esteja disponível, se o sinal GNSS do controle remoto estiver fraco, o Ponto inicial permanecerá na última localização atualizada com sucesso. Quando o RTH for acionado, verifique se a localização do Ponto inicial é a última localização do controle remoto.

5.4 Sistema de detecção



1. LiDAR voltado para a frente
2. Sistema visual monocular omnidirecional
3. Sistema de detecção por infravermelho inferior

O LiDAR frontal pode detectar obstáculos à frente. O sistema visual monocular omnidirecional funciona melhor com iluminação adequada e obstáculos claramente demarcados ou texturizados. O sistema visual omnidirecional será ativado automaticamente quando a aeronave estiver nos modos Normal ou Cine e se a ação

de desvio de obstáculo estiver ajustada para **Desviar** ou **Frear** no DJI Fly. A função de posicionamento é aplicável quando os sinais GNSS estiverem indisponíveis ou fracos.

-
- Quando o posicionamento visual e o desvio de obstáculos estiverem desativados, a aeronave dependerá apenas do GNSS para pairar, o desvio de obstáculos omnidirecional estará indisponível, e a aeronave não irá desacelerar automaticamente durante a descida perto do solo. Tenha cuidado extra quando o posicionamento visual e o desvio de obstáculos estiverem desativados.
 - A desativação do posicionamento visual e do desvio de obstáculos só entra em vigor ao voar manualmente, e não entrará em vigor ao usar RTH, pouso automático ou usar modos de voo inteligentes.
 - O posicionamento visual e o desvio de obstáculos podem ser temporariamente desativados em nuvens e neblina ou quando um obstáculo for detectado durante o pouso. Mantenha o posicionamento visual e o desvio de obstáculos habilitados em cenários normais de voo. O posicionamento visual e o desvio de obstáculos são habilitados por padrão após reiniciar a aeronave.
-

Aviso

- ⚠ • Preste atenção ao ambiente de voo. O sistema de detecção funciona apenas sob condições limitadas e não pode substituir o controle e o discernimento humanos. Durante um voo, sempre preste atenção ao ambiente circundante e aos avisos em DJI Fly, e seja responsável pelo controle da aeronave a todo momento.
- Se não houver sinal de GNSS disponível, o sistema visual inferior ajudará com o posicionamento da aeronave. O sistema funciona melhor quando a aeronave está a uma altitude entre 0,5 e 30 metros. Se a altitude da aeronave estiver acima de 30 m, tenha cuidado extra, pois o posicionamento dos sistemas visuais podem ser afetados.
- O sistema visual inferior pode não funcionar adequadamente quando a aeronave voar próximo à água. Assim, a aeronave pode não ser capaz de evitar ativamente a água abaixo durante o pouso. Recomenda-se manter o controle de voo em todos os momentos, usar discernimento com base no ambiente circundante e evitar depender demais do sistema visual inferior.
- O sistema visual não pode identificar com precisão grandes estruturas com armações e cabos, como guindastes, torres de transmissão de alta tensão, linhas de transmissão de alta tensão, pontes estaiadas e pontes suspensas.
- O sistema visual não funciona corretamente próximo a superfícies que não tenham variações de padrão nítidas ou quando a iluminação for muito forte ou

muito fraca. O sistema visual não funcionará corretamente em qualquer uma das seguintes situações:

- ♦ Voar próximo a superfícies monocromáticas (por exemplo, preto, branco, vermelho, verde puros).
- ♦ Voos próximos a superfícies altamente reflexivas.
- ♦ Ao voar próximo à água ou superfícies transparentes.
- ♦ Voos próximos a superfícies ou objetos móveis.
- ♦ Sobrevoar áreas que tenham alterações de luz frequentes ou drásticas.
- ♦ Voos próximo a superfícies com escuridão extrema (<1 lux) ou brilho extremo (>100.000 lux).
- ♦ Ao voar próximo a superfícies que refletem ou absorvem fortemente ondas infravermelhas (por exemplo, espelhos, vidro, sinalizações rodoviárias e pavimentos de asfalto).
- ♦ Ao voar próximo a superfícies sem padrões ou texturas nítidos.
- ♦ Voar próximo a superfícies com padrões ou texturas idênticas e repetidas (por exemplo, azulejos com o mesmo design).
- ♦ Voos próximos a obstáculos com superfícies pequenas (ex.: galhos de árvores e linhas de tensão).
- ♦ Voos próximos a objetos semelhantes a postes pequenos (ex.: postes de energia, postes de iluminação pública).
- ♦ Voar próximo a sujeitos em movimento (por exemplo, pessoas andando ou veículos).
- Mantenha os sensores sempre limpos. NÃO risque ou adultere os sensores. NÃO use a aeronave em ambientes empoeirados ou úmidos.
- As câmeras do sistema visual podem precisar ser calibradas após armazenadas por um longo período de tempo. Um alerta aparecerá no DJI Fly e a calibração será realizada automaticamente.
- NÃO voe na chuva, neblina ou quando a visibilidade for inferior a 100 metros.
- NÃO obstrua o sistema de detecção.
- NÃO decole rapidamente em direção a um obstáculo para, assim, evitar o risco de o sistema de detecção não responder a tempo, o que pode resultar em uma colisão.
- Verifique o seguinte antes de cada decolagem:
 - ♦ Verifique se não há adesivos ou outras obstruções sobre o vidro dos sistemas de detecção.

- Use um pano macio se houver sujeira, poeira ou água no vidro dos sistemas de detecção. **NÃO** use nenhum produto que contenha álcool.
 - Entre em contato com o Suporte DJI se houver danos às lentes do sistema de detecção.
 - A aeronave pode voar a qualquer hora do dia ou da noite. No entanto, o sistema visual se torna indisponível em voos realizados durante a noite. Voie com cuidado.
 - O LiDAR frontal não pode detectar obstáculos com uma refletividade inferior a 10% ou objetos reflexivos, tais como vidro.
 - O LiDAR frontal não funciona corretamente em ambientes com iluminação muito forte (> 40.000 lux).
-

5.5 Sistemas avançados de assistência de pilotagem

O recurso Sistemas Avançados de Assistência de Pilotagem (APAS) está disponível nos modos Normal e Cine. Quando os APAS estiverem habilitados, a aeronave continuará a responder aos seus comandos e planejará sua rota de acordo com as intervenções dos pinos de controle e do ambiente de voo. Os APAS tornam mais fácil desviar de obstáculos, obter imagens mais nítidas e proporcionar uma melhor experiência de voo.

Quando os APAS estiverem habilitados, a aeronave pode ser parada ao se pressionar o botão de pausa de voo no controle remoto. A aeronave freará e fará voo estacionário por três segundos, aguardando os comandos do piloto.

Para habilitar o APAS, abra o DJI Fly, acesse ***** > Segurança > Desvio manual de obstáculos**, e selecione **Contornar**. Defina as **Opções de desvio** como **Normal** ou **Nifty**. No modo **Funcional**, a aeronave pode voar mais rápido, de maneira mais suave e mais perto dos obstáculos, obtendo assim imagens melhores enquanto desvia de obstáculos. No entanto, o risco de colidir com obstáculos aumentará. Voie com cuidado.

O modo **Nifty** não funcionará normalmente nas seguintes situações:

- Quando a orientação da aeronave mudar bruscamente, voando próximo a obstáculos.
- Ao voar em alta velocidade através de obstáculos estreitos, como copas de árvores ou arbustos.
- Ao voar próximo a obstáculos que são pequenos demais para serem detectados.
- Ao voar com o protetor de hélice.

Aviso

- ⚠ • Certifique-se de usar os APAS quando o sistema visual estiver disponível. Certifique-se de que não haja pessoas, animais, objetos pequenos (por exemplo, galhos de árvores) ou objetos transparentes (por exemplo, vidro e água) ao longo da rota de voo desejada.
- Certifique-se de usar os APAS quando o sistema visual inferior estiver disponível ou o sinal GNSS estiver forte. Os APAS podem não funcionar corretamente quando a aeronave estiver sobrevoando superfícies cobertas de água ou neve.
- Tenha cuidado extra ao voar em ambientes extremamente escuros (<5 lux) ou claros (>100.000 lux).
- Mantenha sua atenção no DJI Fly e certifique-se de que os APAS estejam funcionando normalmente.
- O APAS pode não funcionar corretamente quando a aeronave estiver voando perto de seus limites de voo ou em Zonas GEO.
- Quando a iluminação se tornar insuficiente e o sistema visual estiver parcialmente indisponível, a aeronave irá alternar do desvio de obstáculos para frear e pairar. É necessário centralizar os pinos de controle e continuar controlando a aeronave.

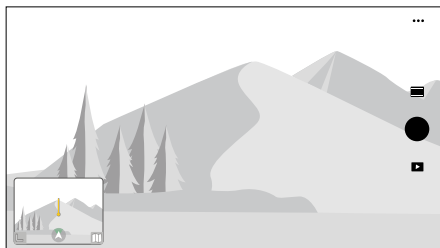
Proteção de pouso

Se a ação de desvio de obstáculo estiver definida como **Contornar** ou **Frear**, a proteção de pouso será ativada quando o pino do acelerador for empurrado para baixo para pousar a aeronave. Quando a aeronave começar a pousar, a proteção de pouso será habilitada.

- Se o solo for considerado adequado para pouso, a aeronave pousará diretamente.
- Se o solo for considerado inadequado para pouso, a aeronave irá pairar quando a aeronave descer a uma certa altura acima do solo. Empurre o pino do acelerador para baixo por pelo menos cinco segundos e a aeronave pousará sem desviar de obstáculos.

5.6 Assistência visual


Para ajudar os usuários a navegar e observar obstáculos durante o voo, a exibição da assistência visual alterna automaticamente para os feeds dos sensores de visão correspondentes com base na direção de voo.



Deslize para a esquerda no indicador de atitude, direita no mini mapa ou toque no ícone no canto inferior direito do indicador de atitude para mudar para a exibição da assistência visual. Toque no centro da tela para maximizar a exibição da assistência visual.

- ⚠ • Ao se usar a assistência visual, a qualidade da transmissão de vídeo pode ser menor devido ao limite de largura de banda de transmissão, desempenho do telefone celular ou resolução de transmissão de vídeo da tela no controle remoto.
- É normal que componentes da aeronave apareçam na exibição da assistência visual.
- A assistência visual deve ser usado apenas para referência. Paredes de vidro e pequenos objetos como galhos de árvore, fios elétricos e linhas de pipas não podem ser exibidos adequadamente.
- A assistência visual não está disponível quando a aeronave ainda não decolou ou quando o sinal de transmissão de vídeo está fraco.



1. Toque no ícone de direção de visão .
2. Toque na seta para alternar entre as diferentes direções da exibição da assistência visual. Toque na direção novamente para travá-la.

A direção da linha indica a direção atual da velocidade de voo da aeronave e o comprimento da linha indica a velocidade de voo da aeronave.

- ⚠ • Quando a direção não está travada em uma direção específica, a exibição do assistente visual alterna automaticamente para a direção de voo atual. Toque em qualquer outra seta direcional para alternar a direção da exibição do assistente visual por um tempo antes de voltar à exibição da direção atual de voo.

Aviso de risco de colisão

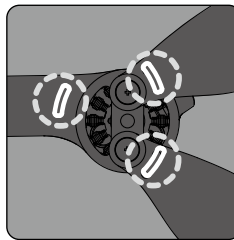
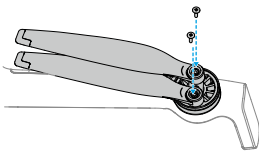
Quando um obstáculo for detectado na direção da exibição atual, a assistência visual exibirá um alerta de colisão. O cor do aviso é determinada pela distância entre o obstáculo e a aeronave. As cores amarela e vermelha indicam que a distância relativa varia de distante para perto.

- 💡 • O FOV da assistência visual em todas as direções é limitado. É normal não ver obstáculos no campo de visão durante um aviso de colisão.
- O aviso risco de colisão não é controlado pela **Tela do mapa do radar** e permanece visível mesmo quando o mapa do radar está desligado.
- O aviso de colisão só aparece quando a exibição de assistência visual está na janela menor.

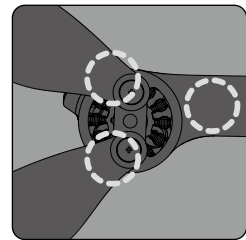
5.7 Hélices

Como acoplar e desacoplar as hélices

Conecte as hélices marcadas aos motores marcados e as hélices sem marcação aos motores sem marcação. Use a chave de fenda que vem na embalagem da aeronave para instalar e remover as hélices. Certifique-se de que os parafusos estejam devidamente apertados ao instalar as hélices.



Marcadas



Não marcadas

Aviso

- ⚠ • As pás da hélice são afiadas. Manuseie com cuidado para evitar lesões pessoais ou deformações nas hélices.
 - Certifique-se de que as hélices e os motores estejam instalados com segurança antes de cada voo.
 - Use apenas hélices oficiais da DJI. NÃO misture tipos de hélices.
 - Hélices são componentes consumíveis. Compre hélices adicionais se necessário.
 - Assegure-se de que todas as hélices estejam em boas condições antes de cada voo. NÃO utilize hélices velhas, lascadas ou quebradas. Limpe as hélices com um pano macio e seco se houver qualquer matéria estranha presa a elas.
 - Fique longe de hélices ou motores em rotação para evitar ferimentos.
 - Para evitar danificar as hélices, coloque a aeronave corretamente durante o transporte ou o armazenamento. NÃO aperte nem dobre as hélices. O desempenho do voo poderá ser afetado se as hélices estiverem danificadas.
 - Certifique-se de que os motores estejam instalados com firmeza e que girem suavemente. Se o motor sobrecarregar ou parar durante o voo, pouse imediatamente.
 - NÃO tente modificar a estrutura dos motores.
 - NÃO toque, nem deixe as mãos ou partes do corpo tocarem os motores após o voo, pois eles podem estar quentes.
 - NÃO bloqueie nenhum dos orifícios de ventilação no motor ou no corpo da aeronave.
 - Verifique se os ESCs emitem som normal quando ligados.
-

5.8 Bateria de Voo Inteligente

Aviso

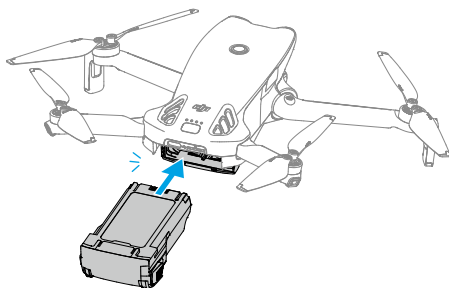
- ⚠ • Leia e siga rigorosamente as instruções contidas neste manual, nas *Diretrizes de segurança* e nos adesivos da bateria antes de usá-la. Os usuários têm total responsabilidade por todas as operações e uso.
-

1. NÃO carregue a Bateria de Voo Inteligente imediatamente após o voo; pois ela pode estar muito quente. Espere a bateria esfriar até atingir a temperatura de carregamento permitido antes de carregá-la novamente.

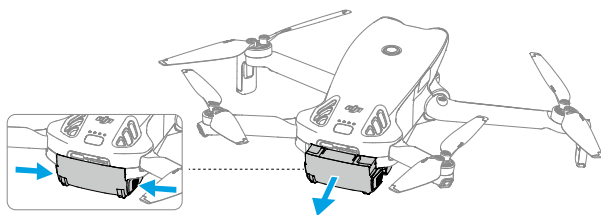
2. Para evitar danos, a bateria só será carregada quando sua temperatura estiver entre 5 °C e 40 °C. A temperatura de carregamento ideal é de 22 °C a 28 °C. O carregamento no intervalo de temperatura ideal pode prolongar a duração da bateria. O carregamento é interrompido automaticamente se a temperatura da célula de bateria exceder 55 °C durante o carregamento.
3. Aviso de temperatura baixa:
 - As baterias não podem ser usadas em ambientes com temperatura extremamente baixa, inferior a -10 °C.
 - A capacidade da bateria é reduzida significativamente em voos a temperaturas baixas, entre -10 °C e 5 °C. Certifique-se de carregar completamente a bateria antes da decolagem. Faça um voo estacionário no local por um tempo para aquecer a bateria antes da decolagem.
 - Ao voar em ambientes de baixa temperatura, recomenda-se aquecer a bateria até uma temperatura mínima de 10 °C antes da decolagem. A temperatura ideal para aquecer a bateria é acima de 20 °C.
 - A redução de capacidade da bateria em ambientes com baixas temperaturas reduz o desempenho da resistência da velocidade do vento da aeronave. Voe com cuidado.
 - Tenha atenção especial ao voar em alta elevação com temperatura baixa.
4. Uma bateria totalmente carregada descarregará automaticamente se ficar um período ociosa. Note que é normal a bateria emitir calor durante o processo de descarga.
5. Carregue totalmente a bateria pelo menos uma vez a cada 3 meses para manter a sua integridade. Se a bateria não for usada por um longo período, seu desempenho pode ser afetado ou até mesmo causar danos permanentes à bateria. Se uma bateria não tiver sido carregada ou descarregada por três meses ou mais, ela não será mais coberta pela garantia.
6. Por questões de segurança, mantenha as baterias com um nível de energia baixo quando estiverem sendo transportadas. Antes do transporte, recomenda-se descarregar as baterias até 30% ou menos.

Como instalar/remover a bateria

Instalação



Remoção

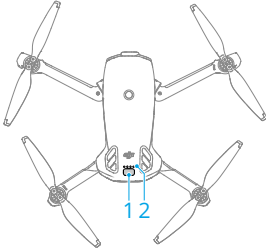


-
- ⚠ • NÃO insira ou remova a bateria enquanto a aeronave estiver ligada.
- Certifique-se de que a bateria esteja instalada com firmeza até ouvir o som de clique. NÃO inicie a aeronave quando a bateria não estiver firmemente instalada, pois isso pode causar mau contato entre a bateria e a aeronave, além de apresentar perigos.
-

Como usar a bateria

Como verificar o nível da bateria

Pressione o botão liga/desliga uma vez para verificar o nível atual da bateria.



1. Botão liga/desliga
2. LEDs de nível da bateria

Os LEDs de nível da bateria exibem o nível de energia da bateria durante o carregamento e o descarregamento. Os status dos LEDs são definidos abaixo:

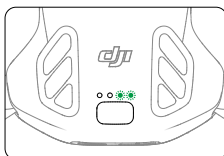
- LED aceso
- ◉ LED intermitente
- LED apagado

Padrão de luz intermitente	Nível da bateria
● ● ● ●	88 a 100%
● ● ● ◉	76% a 87%
● ● ● ○	63% a 75%
● ● ◉ ○	51% a 62%
● ● ○ ○	38% a 50%
● ◉ ○ ○	26% a 37%
● ○ ○ ○	13% a 25%
◉ ○ ○ ○	0% a 12%

Como Ligar/Desligar

Pressione e mantenha pressionado o botão Liga/Desliga pressionado para ligar ou desligar a aeronave. Os LEDs de nível da bateria exibem o nível da bateria quando a aeronave está ligada. Eles desligam quando a aeronave é desligada.

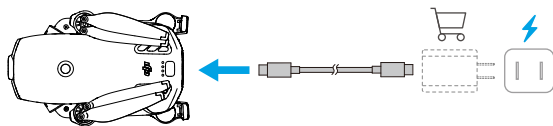
Se os dois LEDs mostrados na imagem abaixo piscarem simultaneamente, isso significa que a bateria não está funcionando corretamente. Remova a bateria da aeronave e insira novamente. Certifique-se de que ela esteja firmemente instalada.



Como carregar a bateria

Carregue totalmente a bateria antes de cada uso. Recomenda-se o uso de carregadores fornecidos pela DJI ou outros carregadores compatíveis com o protocolo de carregamento rápido USB PD.

Como usar um carregador



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

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

Padrão de luz intermitente	Nível da bateria
	0 a 50%
	51% a 75%
	76% a 99%
	100%

- 💡 • A frequência com que os LEDs de nível da bateria piscam varia de acordo com o carregador USB utilizado. Se a velocidade de carregamento for rápida, os LEDs do nível da bateria piscarão rapidamente.
- Quatro LEDs piscando simultaneamente indicam que a bateria está danificada.

Como utilizar o carregador com múltiplas entradas



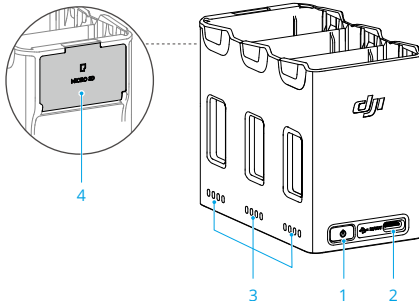
Clique no link abaixo ou leia o código QR para assistir ao tutorial em vídeo.



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

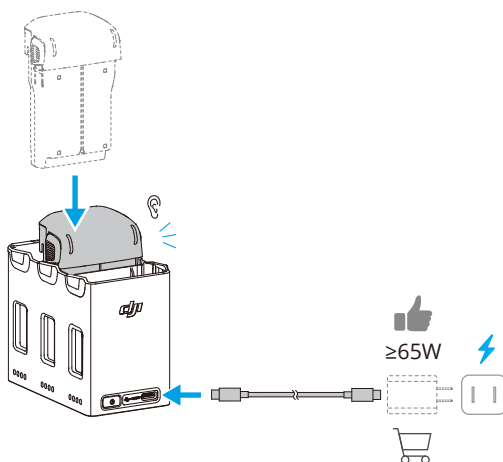


- A temperatura ambiente afeta a velocidade de carregamento. O carregamento será mais rápido em ambientes bem ventilados e a uma temperatura de 25 °C.
- O carregador com múltiplas entradas só é compatível com um modelo específico da Bateria de Voo Inteligente. NÃO use o carregador com múltiplas entradas com outros modelos de bateria.
- Coloque o carregador com múltiplas entradas em uma superfície plana e estável quando estiver em uso. Verifique se o dispositivo está devidamente isolado para evitar riscos de incêndio.
- NÃO toque nos terminais metálicos das entradas da bateria.
- Se houver acúmulo visível de sujeira nos terminais metálicos, limpe-os com um pano limpo e seco.



1. Botão de função
2. Conector USB-C
3. LEDs de status
4. Slot de Armazenamento de Cartão microSD (com tampa)

Como carregar



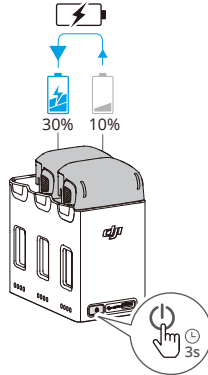
Ao usar carregadores com diferentes potências de saída, a sequência de carregamento irá variar.

Potência do carregador	Sequência de carregamento
< 45 W	Do nível de bateria mais alto para o mais baixo.
≥ 45 W	Carrega três baterias simultaneamente^[1]: Carrega a bateria com menos carga até que ela se aproxime do nível da segunda bateria mais carregada, depois as carrega até que se aproximem do nível da bateria com maior carga e, por fim, carrega as três baterias simultaneamente.

[1] Condições de carregamento em paralelo:

- Todas as baterias são do mesmo modelo.
- O carregador é compatível com USB com fornecimento de energia (PD).

Como acumular energia



1. Insira a Bateria de Voo Inteligente no carregador com múltiplas entradas. Pressione e mantenha pressionado o botão de função para transferir a carga das baterias com nível mais baixo para a bateria com o nível mais alto. Os LEDs de status das baterias com nível mais baixo de carga exibirão o nível atual de carga, enquanto os LEDs de status da bateria com nível de carga mais alto piscarão sequencialmente.
2. Para interromper o acúmulo de energia, pressione e mantenha pressionado novamente o botão de função. Após o acúmulo de energia ser interrompido, pressione o botão de função para verificar o nível de carga das baterias.



- O acúmulo de energia será interrompido automaticamente nas seguintes situações:
 - ♦ A bateria receptora está totalmente carregada ou a carga da bateria de saída é inferior a 5%.
 - ♦ Um carregador ou dispositivo externo está conectado ao hub de carregamento durante o acúmulo de carga.
 - ♦ O acúmulo de carga é interrompido por mais de 15 minutos devido à temperatura anormal da bateria.
- Após acumular carga, carregue o quanto antes a bateria com o nível de carga mais baixo para evitar descarga excessiva.

Descrições do LED de status

Cada entrada da bateria do carregador com múltiplas entradas tem um conjunto de LED de status correspondente, o qual pode indicar status de carregamento, nível da bateria e

status anormal. Os status dos LEDs para nível da bateria e anormalidade da bateria são os mesmos da aeronave.

Status de carregamento

Padrão de luz intermitente	Descrições
Os LEDs de status em uma matriz piscam rapidamente de forma sucessiva	A bateria na entrada correspondente da bateria está sendo carregada com carregador USB PD.
Os LEDs de status em um conjunto piscam lentamente e sucessivamente	A bateria na entrada correspondente está sendo carregada por meio de um carregador normal.
Os LEDs de status em uma matriz ficam acesos continuamente	A bateria na porta correspondente está totalmente carregada.
Todos os LEDs de status piscam em sequência	Não há bateria inserida.

Mecanismos de proteção da bateria

Os LEDs de nível da bateria podem exibir alertas de proteção da bateria acionados por condições de carregamento anormais.

LEDs	Padrão de luz intermitente	Status
	LED 2 pisca duas vezes por segundo	Sobrecorrente detectada
	LED 2 pisca três vezes por segundo	Curto-circuito detectado
	LED 3 pisca duas vezes por segundo	Sobrecarga detectada
	LED 3 pisca três vezes por segundo	Carregador com sobretensão detectado
	LED 4 pisca duas vezes por segundo	A temperatura de carregamento está muito baixa
	LED 4 pisca três vezes por segundo	A temperatura de carregamento está muito alta

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

5.9 Estabilizador e câmera

Observação do estabilizador

- ⚠ • Certifique-se de que não haja adesivos ou objetos no estabilizador antes de decolar. NÃO toque nem bata no estabilizador quando a aeronave estiver ligada. Decole a aeronave de terreno plano e aberto para proteger o estabilizador.
- Remova o protetor de estabilizador antes de ligar a aeronave. Prenda o protetor de estabilizador quando a aeronave não estiver em uso.
- Os elementos de precisão do estabilizador podem ser danificados em caso de colisão ou queda, e isso pode fazer o estabilizador funcionar de maneira anormal.
- Evite o acúmulo de poeira ou sujeira no estabilizador, especialmente nos motores do estabilizador.
- Um motor do estabilizador pode entrar no modo proteção se o estabilizador estiver obstruído por outros objetos quando a aeronave for colocada em terreno irregular ou em grama, ou se o estabilizador sofrer força externa excessiva, tal como em uma colisão. Aguarde até que o estabilizador retorne ao normal ou reinicie o equipamento.
- NÃO aplique força externa no estabilizador depois de ligar a aeronave.
- NÃO adicione cargas adicionais que não sejam um acessório oficial ao estabilizador, pois isso pode fazer com que ele funcione de forma anormal, ou até mesmo causar danos permanentes ao motor.
- Voos com neblina pesada ou nuvens podem molhar o estabilizador, levando a uma falha temporária. O estabilizador recuperará sua funcionalidade total após secar.
- Em caso de vento forte, o estabilizador pode vibrar durante a gravação.
- Uma vez ligada, se a aeronave não for colocada em posição horizontal por um período prolongado de tempo, ou se for agitada significativamente, o estabilizador pode parar de funcionar e entrar em modo de proteção. Nesse caso, coloque a aeronave na posição horizontal e espere até que ela se recupere.
- NÃO use a aeronave em clima chuvoso ou nevado. Se encontrar chuva ou neve durante o voo, pouse a aeronave imediatamente e limpe a superfície do estabilizador e do motor do estabilizador prontamente.
- Se o ângulo de inclinação do estabilizador for grande:

- Quando a aeronave inclina para frente devido à aceleração ou desaceleração para a frente, o estabilizador entrará no modo de proteção de limite e ajustará automaticamente o ângulo para baixo.
 - Quando a aeronave rola lateralmente devido à aceleração ou a desaceleração lateral, o eixo de guinada do estabilizador pode atingir o limite de movimento.
 - A aeronave restringirá sua velocidade para manter a estabilização da imagem. Em condições de vento forte, a velocidade de voo será ainda mais limitada. Reduzir adequadamente o ângulo de inclinação pode atingir uma velocidade de voo maior.
 - A estrutura da aeronave pode aparecer na borda da exibição em tempo real.
-

Ângulo do estabilizador

Use o botão do estabilizador no controle remoto para controlar a inclinação do estabilizador. Como alternativa, faça-o por meio da exibição da câmera no DJI Fly. Pressione e mantenha pressionada a tela até que a barra de ajuste do estabilizador seja exibida. Arraste a barra para controlar o ângulo do estabilizador.

Modos de operação do estabilizador

Dois modos de operação do estabilizador estão disponíveis. Alterne entre os diferentes modos de operação em *** > Controle.

Modo rastreo: o ângulo do estabilizador permanece estável em relação ao plano horizontal. Esse modo é adequado para captura de imagens estáveis.

Modo FPV: quando a aeronave estiver voando para a frente, o estabilizador sincronizará com o movimento de rotação da aeronave para fornecer uma experiência de voo com perspectiva em primeira pessoa.

Observação da câmera



- NÃO exponha a lente da câmera a um ambiente com feixes de laser, como uma projeção de laser, nem aponte a câmera em direção a fontes de luz intensa por um longo período, como o sol em um dia de céu limpo, para evitar danos ao sensor.
- Certifique-se de que a temperatura e a umidade são adequadas para a câmera durante o uso e o armazenamento.

- Use um limpador de lentes para limpar e evitar danos à lente ou baixa qualidade de imagem.
 - NÃO bloqueie orifícios de ventilação da câmera, pois o calor gerado pode danificar o dispositivo e causar ferimentos ao usuário.
 - As câmeras podem não focar corretamente nas seguintes situações:
 - ♦ Ao capturar fotos e vídeos de objetos escuros à distância.
 - ♦ Ao capturar fotos e vídeos de objetos com texturas e padrões de repetição idênticos ou sem texturas e padrões definidos.
 - ♦ Ao capturar fotos e vídeos de objetos brilhantes ou reflexivos (como luzes das ruas e vidro).
 - ♦ Ao capturar fotos e vídeos de objetos piscantes.
 - ♦ Ao capturar fotos e vídeos de objetos em movimento rápido.
 - ♦ Quando a aeronave/estabilizador estão se movendo rapidamente.
 - ♦ Ao capturar fotos e vídeos de objetos com alcance focal variável.
 - Por padrão, a aeronave utiliza o modo SmartPhoto em Disparo único, o qual integra recursos como reconhecimento de cena ou HDR para melhores resultados. O SmartPhoto precisa capturar várias fotos continuamente para a síntese da imagem. Quando a aeronave estiver em movimento ou utilizando a resolução de 48 MP, o SmartPhoto não será compatível e a qualidade da foto será diferente.
 - As fotos tiradas no modo Single Shot não possuem efeito em HDR nas seguintes situações:
 - ♦ Quando a aeronave ou o estabilizador estiverem se movendo, ou se a aeronave não conseguir pairar de forma estável devido a altas velocidades de vento.
 - ♦ Quando a câmera estiver no Modo Automático e as configurações de EV forem ajustadas manualmente.
 - ♦ Quando a câmera estiver no Modo Automático e a Trava AE estiver habilitada.
 - ♦ Quando a câmera estiver no Modo Pro.
-

5.10 Armazenamento e exportação de fotos e vídeos

Armazenamento

A aeronave é compatível com o uso de um cartão microSD para armazenar fotos e vídeos. Consulte a seção Especificações para obter mais informações sobre cartões microSD recomendados.

Se nenhum cartão microSD estiver disponível, fotos e vídeos podem ser sujeitos no armazenamento interno da aeronave.

Exportando

- Use a função QuickTransfer para exportar as imagens para um dispositivo móvel.
- Conecte a aeronave a um computador usando um cabo de dados, exporte as imagens no armazenamento integrado da aeronave ou no cartão microSD inserido na aeronave. A aeronave não precisa estar ligada durante o processo de exportação.
- Remova o cartão microSD da aeronave, insira-o em um leitor de cartão e exporte as gravações no cartão microSD por meio do leitor de cartão.




- Certifique-se de que o compartimento de cartão microSD e o cartão microSD estejam limpos e sem qualquer corpo estranho durante o uso.
 - NÃO remova o cartão microSD da aeronave enquanto estiver tirando fotos ou gravando vídeos. Caso contrário, o cartão microSD pode ser danificado.
 - Verifique as configurações da câmera antes de usar para garantir que estejam configuradas corretamente.
 - Antes de capturar imagens ou vídeos importantes, capture algumas imagens para testar se a câmera está funcionando corretamente.
 - Assegure-se de desligar a aeronave corretamente. Caso contrário, os parâmetros da câmera não serão sujeitos e quaisquer imagens ou vídeos gravados poderão ser afetados. A DJI não é responsável por nenhuma perda causada por uma imagem ou vídeo gravada de uma forma que não seja lida por máquina.
-

5.11 QuickTransfer

Siga as etapas abaixo para baixar rapidamente fotos e vídeos da aeronave para o seu dispositivo móvel.

1. Ligue a aeronave e aguarde até a conclusão dos testes de autodiagnóstico.

2. Habilite o Bluetooth e o Wi-Fi no dispositivo móvel e assegure-se de que a função de posicionamento também esteja habilitada.
3. Entre no modo QuickTransfer usando um dos métodos abaixo.
 - Inicie DJI Fly no dispositivo móvel e toque no cartão QuickTransfer na tela inicial.
 - Inicie DJI Fly no dispositivo móvel, vá para Álbum e toque  no canto superior direito.
4. Uma vez conectado com sucesso, os arquivos na aeronave podem ser acessados e baixados em alta velocidade. Ao conectar o dispositivo móvel à aeronave pela primeira vez, pressione o botão liga/desliga da aeronave para confirmar.

Permitir QuickTransfer em Repouso

Por padrão, o QuickTransfer pode ser usado quando a aeronave está em modo repouso.

A aeronave entra em modo repouso após ser desligada. O método para usar o QuickTransfer é o mesmo tanto no estado desligado quanto ligado.


Se o dispositivo móvel e a aeronave não estiverem conectados via Wi-Fi, ou se o app for fechado (e não houver tarefas de download pendentes) por mais de 1 minuto, o QuickTransfer sairá automaticamente e a aeronave retornará ao modo Repouso. O modo de repouso desliga-se automaticamente nas seguintes circunstâncias:

- A aeronave fica inativa por 12 horas.
- A bateria é substituída.
- A aeronave está conectada a outro dispositivo por meio de um cabo USB-C.

Para restaurar o modo repouso, certifique-se de que não há conexão USB-C com a aeronave e, em seguida, pressione o botão liga/desliga uma vez e aguarde cerca de 15 segundos.

Durante o processo de restauração do modo repouso e ao usar Permitir QuickTransfer em Repouso para transmissão, os LEDs de nível de bateria 1&2 e LEDs 3&4 piscarão alternadamente. Se você desdobrar o braço traseiro direito da aeronave durante este período, a aeronave não ligará.



-  • A taxa máxima de download só pode ser alcançada em países e regiões em que a frequência de 5,8 GHz é permitida por leis e regulamentos, quando utilizados dispositivos compatíveis com a conexão Wi-Fi e a banda de frequência de 5,8 GHz e em ambientes sem interferências ou obstruções. Se a frequência de 5,8 GHz não for permitida pelas regulamentações locais (como no Japão), ou se o dispositivo móvel não for compatível com a banda de frequência de 5,8 GHz,

ou se o ambiente tiver muitas interferências, o QuickTransfer usará a banda de frequência de 2,4 GHz e a taxa máxima de download será reduzida para 8 MB/s.

- Ao usar o QuickTransfer, não é necessário inserir a senha do Wi-Fi na página de configurações do dispositivo móvel para se conectar. Inicie o DJI Fly e uma mensagem aparecerá para conectar a aeronave.
- Use o QuickTransfer em um ambiente sem obstruções ou interferências, e fique longe de fontes de interferência, como roteadores sem fio, alto-falantes Bluetooth ou fones de ouvido.



- Após a aeronave e o controle remoto serem conectados, na visualização da câmera DJI Fly, toque em *** > **Câmera** para ativar ou desativar **Permitir QuickTransfer em Repouso**.
-

Controle remoto

6 Controle remoto

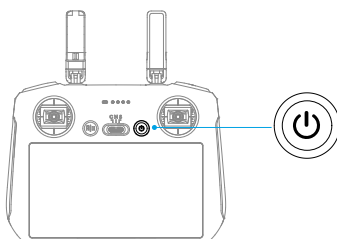
6.1 DJI RC 2

Operações

Como ligar/desligar

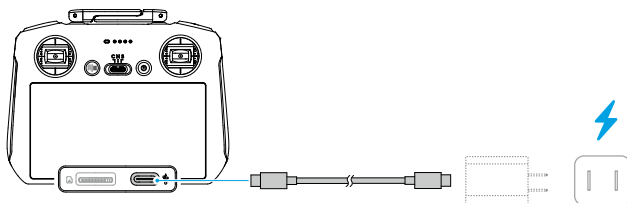
Pressione o botão liga/desliga uma vez para verificar o nível atual da bateria.

Pressione e em seguida pressione e mantenha pressionado para ligar ou desligar o controle remoto.



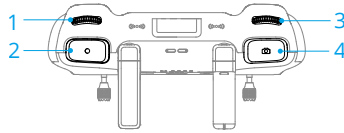
Como carregar a bateria

Conecte o carregador à entrada USB-C no controle remoto.



- ⚠ • Carregue totalmente o controle remoto antes de cada voo. O controle remoto emite um alerta quando o nível da bateria estiver baixo.
- Carregue totalmente a bateria pelo menos uma vez a cada três meses para preservar a integridade.

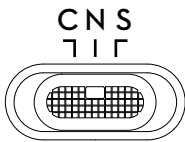
Como controlar o estabilizador e a câmera



1. **Botão do estabilizador:** controla a inclinação do estabilizador.
2. **Botão de gravação:** Pressione uma vez para iniciar ou parar a gravação.
3. **Botão de rolagem da câmera:** Por padrão, use para ajustar o zoom. A função do botão de rolagem pode ser definida para ajustar distância focal, EV, velocidade do obturador e ISO.
4. **Botão de foco/obturador:** Pressione até a metade para habilitar o foco automático, e pressione até o fim para tirar uma foto.

Interruptor de modo de voo

Altere o interruptor para selecionar o modo de voo desejado.

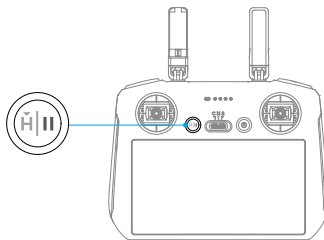


Posição	Modo de voo
C	Modo Cine
N	Modo Normal
S	Modo Esportivo (S)

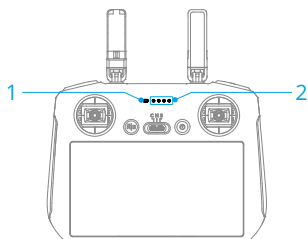
Botão de pausa de voo/RTH

Pressione uma vez para fazer a aeronave frear e pairar.

Pressione e mantenha o botão pressionado até que o controle remoto emita um sinal sonoro e inicie o RTH. A aeronave retornará para o último Ponto de Origem registrado. Pressione o botão novamente para cancelar o procedimento de RTH e recuperar o controle da aeronave.



LEDs do controle remoto



1. LED de status
2. LEDs de nível da bateria

LED de status

Padrão de luz intermitente	Descrições
— Vermelho contínuo	Desconectado da aeronave.
Piscando em vermelho	O nível da bateria da aeronave está baixo.
— Verde contínuo	Conectado à aeronave.
Piscando em azul	O controle remoto está sendo vinculado a uma aeronave.
— Amarelo contínuo	Falha na atualização do firmware.
— Azul contínuo	Atualização do firmware bem-sucedida.
Piscando em amarelo	O nível da bateria do controle remoto está baixo.
Piscando em ciano	Os pinos do controle não estão centralizados.

LEDs de nível da bateria

Padrão de luz intermitente	Nível da bateria
	76% a 100%
	51% a 75%
	26% a 50%
	De 0 a 25%

Alerta do controle remoto

O controle remoto emitirá um sinal sonoro para indicar um erro ou alerta. Preste atenção quando mensagens aparecerem na tela sensível ao toque ou no DJI Fly.

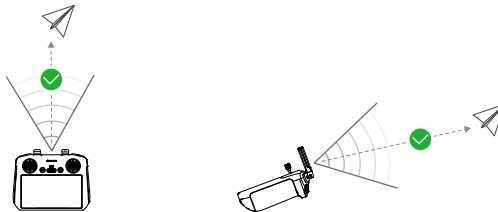
Deslize de cima para baixo na tela e selecione "Mudo" para desabilitar todos os alertas, ou deslize a barra de volume até 0 para desabilitar alguns alertas.

O controle remoto emite um alerta durante o procedimento de RTH, que não pode ser cancelado. O controle remoto emitirá um som de alerta quando o nível da bateria do controle remoto estiver baixo. Um alerta de nível da bateria fraco pode ser cancelado ao pressionar o botão liga/desliga. Quando o nível da bateria estiver muito baixo, o alerta não poderá ser cancelado.

Haverá um alerta se o controle remoto não for usado por um tempo enquanto estiver ligado, mas não estiver conectado à aeronave. Ele desligará automaticamente depois que o alerta parar. Mova os pinos do controle ou pressione qualquer botão para cancelar o alerta.

Zona de transmissão ideal

O sinal entre a aeronave e o controle remoto é mais confiável quando as antenas estão posicionadas em relação à aeronave como ilustrado abaixo. Se o sinal estiver fraco, ajuste a orientação do controle remoto ou voe com a aeronave mais próxima dele.



- NÃO utilize outros dispositivos com conexão sem fio funcionando na mesma frequência que o controle remoto. Caso contrário, o controle remoto sofrerá interferência.
- Uma mensagem será exibida no DJI Fly se o sinal de transmissão estiver fraco durante o voo. Ajuste a orientação do controle remoto de acordo com o exibido no indicador de atitude para garantir que a aeronave esteja no alcance de transmissão ideal.

Vinculando o controle remoto

O controle remoto já estará vinculado à aeronave ao ser adquirido como um combo. Caso contrário, siga as etapas abaixo para vincular o controle remoto e a aeronave após a ativação.

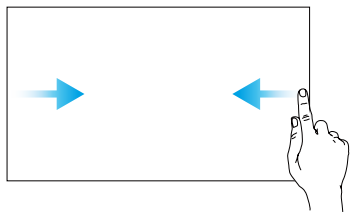
1. Ligue a aeronave e o controle remoto.
2. Inicie o DJI Fly.
3. Toque em **Conectar à aeronave** na tela inicial e, em seguida, selecione o modelo de aeronave correspondente.
4. Na exibição da câmera, toque em *** > **Controle** > **Conectar à aeronave**. Durante a vinculação, o LED de status do controle remoto piscará em azul e o controle remoto emitirá um sinal sonoro.
5. Pressione e mantenha pressionado o botão Liga/Desliga da aeronave por mais de quatro segundos. A aeronave emitirá sinais sonoros e os LEDs de nível da bateria piscarão em sequência para indicar que ela está pronta para a vinculação. O controle remoto emitirá dois sinais sonoros e seu LED de status ficará verde contínuo para indicar que a vinculação foi bem-sucedida.

-
- 💡 • Assegure-se de que o controle remoto esteja a 0,5 metros da aeronave durante a vinculação.
 - O controle remoto se desvinculará sozinho de uma aeronave se um novo controle remoto for vinculado à mesma.
-

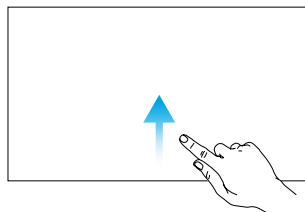
Como utilizar a tela sensível ao toque

-
- ⚠️ • Observe que a tela sensível ao toque não é à prova d'água. Opere com cuidado.
-

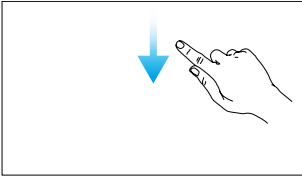
Gestos na tela



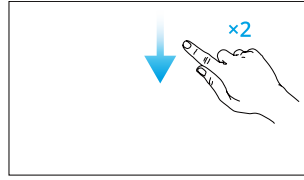
Voltar: Deslize da esquerda ou direita para o centro da tela para voltar à tela anterior.



Retornar à DJI Fly: Deslize de baixo para cima na tela para retornar à DJI Fly.



Abrir a barra de status: Deslize de cima para baixo na tela para abrir a barra de status quando estiver no DJI Fly. A barra de status exibe a hora, o sinal de Wi-Fi e o nível da bateria do controle remoto etc.



Abrir as Configurações rápidas: Deslize de cima para baixo duas vezes na tela para abrir as Configurações rápidas quando estiver no DJI Fly.

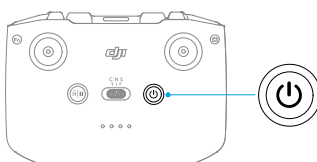
6.2 DJI RC-N3

Operações

Como ligar/desligar

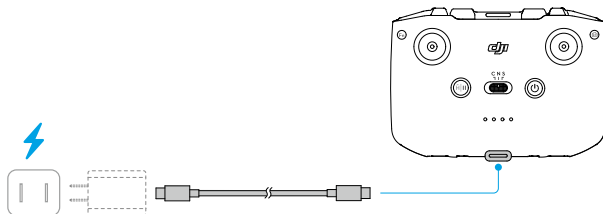
Pressione o botão liga/desliga uma vez para verificar o nível atual da bateria.

Pressione e em seguida pressione e mantenha pressionado para ligar ou desligar o controle remoto.



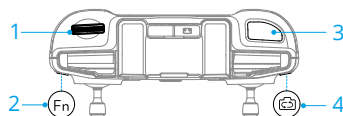
Como carregar a bateria

Conecte o carregador à entrada USB-C no controle remoto.



- ⚠ • Carregue totalmente o controle remoto antes de cada voo. O controle remoto emite um alerta quando o nível da bateria estiver baixo.
- Carregue totalmente a bateria pelo menos uma vez a cada três meses para preservar a integridade.

Como controlar o estabilizador e a câmera

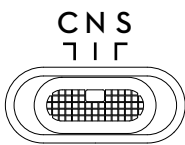


1. **Botão do estabilizador:** Controla a inclinação do estabilizador.

- Botão personalizável:** Pressione e mantenha o botão personalizável pressionado e depois use o botão do estabilizador para aumentar ou diminuir o zoom.
- Botão Obturador/Gravação:** Pressione uma vez para tirar uma foto, iniciar ou parar a gravação.
- Botão de foto/vídeo:** Pressione uma vez para alterar entre os modos de foto e vídeo.

Interruptor de modo de voo

Altere o interruptor para selecionar o modo de voo desejado.

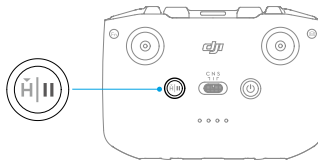


Posição	Modo de voo
C	Modo Cine
N	Modo Normal
S	Modo Esportivo (S)

Botão de pausa de voo/RTH

Pressione uma vez para fazer a aeronave frear e pairar.

Pressione e mantenha o botão pressionado até que o controle remoto emita um sinal sonoro e inicie o RTH. A aeronave retornará para o último Ponto de Origem registrado. Pressione o botão novamente para cancelar o procedimento de RTH e recuperar o controle da aeronave.



LEDs de nível da bateria

Padrão de luz intermitente	Nível da bateria
● ● ● ●	76% a 100%
● ● ● ○	51% a 75%
● ● ○ ○	26% a 50%
● ○ ○ ○	De 0 a 25%

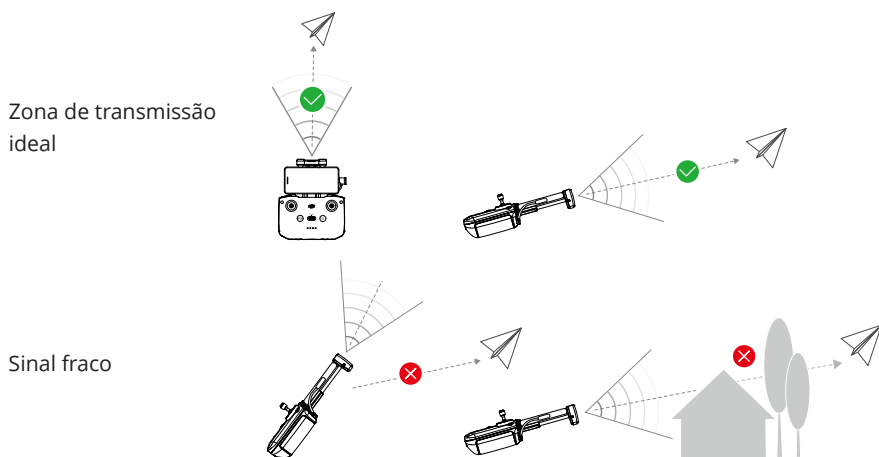
Alerta do controle remoto

O controle remoto emite um alerta durante o procedimento de RTH, que não pode ser cancelado. O controle remoto emitirá um som de alerta quando o nível da bateria do controle remoto estiver baixo. Um alerta de nível da bateria fraco pode ser cancelado ao pressionar o botão liga/desliga. Quando o nível da bateria estiver muito baixo, o alerta não poderá ser cancelado.

Haverá um alerta se o controle remoto não for usado por um tempo enquanto estiver ligado, mas não estiver conectado à aeronave ou ao DJI Fly no dispositivo móvel. Ele desligará automaticamente depois que o alerta parar. Mova os pinos do controle ou pressione qualquer botão para cancelar o alerta.

Zona de transmissão ideal

O sinal entre a aeronave e o controle remoto é mais confiável quando as antenas estão posicionadas em relação à aeronave como ilustrado abaixo. Se o sinal estiver fraco, ajuste a orientação do controle remoto ou voe com a aeronave mais próxima dele.



-
- ⚠ • NÃO utilize outros dispositivos com conexão sem fio funcionando na mesma frequência que o controle remoto. Caso contrário, o controle remoto sofrerá interferência.
 - Uma mensagem será exibida no DJI Fly se o sinal de transmissão estiver fraco durante o voo. Ajuste a orientação do controle remoto de acordo com o exibido no indicador de atitude para garantir que a aeronave esteja no alcance de transmissão ideal.
-

Vinculando o controle remoto

O controle remoto já estará vinculado à aeronave ao ser adquirido como um combo. Caso contrário, siga as etapas abaixo para vincular os dispositivos.

1. Ligue a aeronave e o controle remoto.
2. Inicie o DJI Fly.
3. Toque em **Conectar à aeronave** na tela inicial e, em seguida, selecione o modelo de aeronave correspondente.
4. Na exibição da câmera, toque em ***** > Controle > Conectar à aeronave**. O controle remoto emitirá sinais sonoros durante a vinculação.
5. Pressione e mantenha pressionado o botão Liga/Desliga da aeronave por mais de quatro segundos. A aeronave emitirá sinais sonoros e os LEDs de nível da bateria piscarão em sequência para indicar que ela está pronta para a vinculação. O controle remoto emitirá dois sinais sonoros para indicar que a conexão foi bem-sucedida.



- Assegure-se de que o controle remoto esteja a 0,5 metros da aeronave durante a vinculação.
 - O controle remoto se desvinculará sozinho de uma aeronave se um novo controle remoto for vinculado à mesma.
-

Apêndice

7 Apêndice

7.1 Especificações

Acesse o site a seguir para ver as especificações.

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

7.2 Compatibilidade

Acesse o site a seguir para obter informações sobre produtos compatíveis.

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

7.3 Atualização do firmware

Use o DJI Fly ou o DJI Assistant 2 (série de drones de consumo) para atualizar o firmware da aeronave e do controle remoto.

Usando o DJI Fly

Ao conectar a aeronave ao controle remoto, execute DJI Fly, e você será notificado se uma nova atualização de firmware estiver disponível. Siga as instruções na tela para atualizar. Observe que você não pode atualizar o firmware se o controle remoto não estiver vinculado à aeronave. É necessário estar conectado à internet.

Como usar o DJI Assistant 2 (série de drones de consumo)

Use o DJI Assistant 2 (série de drones de consumo) para atualizar o firmware da aeronave e do controle remoto separadamente.

1. Ligue o dispositivo. Conecte o dispositivo a um computador usando um cabo USB-C.
2. Abra o DJI Assistant 2 (Série de drones de consumo) e faça login com sua conta da DJI.
3. Selecione o dispositivo e clique em **Atualizar firmware** no lado esquerdo da tela.
4. Selecione a versão do firmware.
5. Aguarde até que o firmware seja baixado. A atualização do firmware será iniciada automaticamente. Aguarde a conclusão da atualização do firmware.



- O firmware da bateria está incluso no firmware da aeronave. Certifique-se de atualizar todas as baterias.
- Certifique-se de seguir todas as etapas para atualizar o firmware. Caso contrário, poderá haver falha na atualização.

- Assegure-se de que o computador esteja conectado à internet durante a atualização.
- NÃO desconecte o cabo USB-C durante uma atualização.
- A atualização do firmware levará aproximadamente 10 minutos. Durante a atualização, é normal que o estabilizador fique frouxo, indicadores de status da aeronave pisquem e a aeronave seja reiniciada. Aguarde pacientemente até a atualização ser concluída.

Acesse o link abaixo para consultar as *notas de lançamento* para obter mais informações de atualização do firmware:

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

7.4 Caixa-preta

Os dados do voo, incluindo telemetria de voo, informações de status da aeronave e outros parâmetros são sujeitos automaticamente na caixa-preta da aeronave. Os dados podem ser acessados usando o DJI Assistant 2 (Série de drones de consumo).

7.5 Informações de pós-vendas

Acesse <https://www.dji.com/support> para mais informações sobre as políticas de serviço de pós-venda, serviços de conserto e suporte.



Contato
SUPORTE DJI

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



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

Caso tenha qualquer dúvida sobre este documento, entre em contato com a DJI enviando uma mensagem para DocSupport@dji.com.

DJI e DJI LITO são marcas comerciais registradas da DJI.
Copyright © 2026 DJI Todos os direitos reservados.