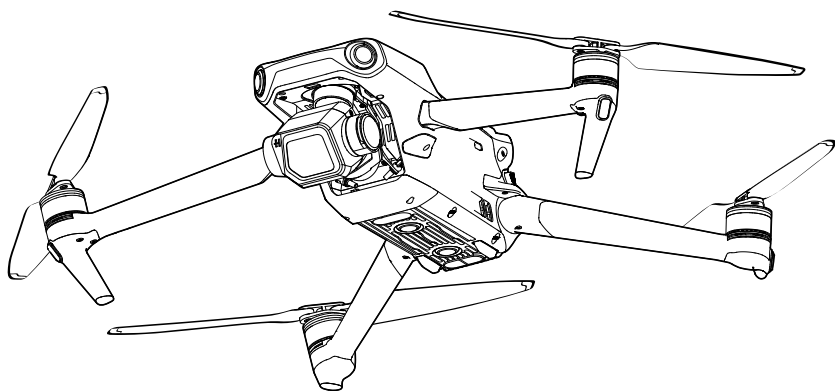


DJI MAVIC 3 CLASSIC

用户手册 v1.4 2023.09



快速搜索关键词

PDF 电子文档可以使用查找功能搜索关键词。例如在 Adobe Reader 中，Windows 用户使用快捷键 Ctrl+F，Mac 用户使用 Command+F 即可搜索关键词。

点击目录跳转

用户可以通过目录了解文档的内容结构，点击标题即可跳转到相应页面。

打印文档

本文档支持高质量打印。

修订日志

版本	日期	修订内容
v1.2	2022.12	新增航点飞行功能
v1.4	2023.09	新增飞行辅助影像功能、AR 返航、视觉定位与避障开关

阅读提示

符号说明

- ⚠ 重要注意事项
- 💡 操作、使用提示
- 📖 词汇解释、参考信息

使用建议

DJI™ 为 MAVIC™ 3 Classic 用户提供了教学视频和以下文档资料：

1. 《安全概要》
2. 《快速入门指南》
3. 《用户手册》

建议用户首先观看教学视频和《安全概要》，再阅读《快速入门指南》了解使用过程。获取详细产品信息请阅读《用户手册》。

获取教学视频

用户可通过以下链接获取和观看教学视频，确保正确、安全地使用本产品。

Mavic 3 Classic
(仅飞行器)



<https://s.dji.com/guide44>

Mavic 3 Classic
(DJI RC/DJI RC-N1)



<https://s.dji.com/guide45>

下载 DJI Fly App

请务必连接 DJI Fly App 使用本产品。扫描以上二维码以获得下载地址。

- ⚠
- DJI RC 遥控器已内置 DJI Fly App。使用 RC-N1 遥控器，需自行下载 DJI Fly App 至移动设备后使用。
 - DJI Fly App 支持 Android 6.0 及以上系统，支持 iOS 11.0 及以上系统。

* 为保证飞行安全，未连接、未登录 App，以及中国大陆地区用户未绑定手机完善注册信息进行飞行时，飞行器将被限高 30 m，限远 50 m。在中国大陆地区使用飞行器的用户，需根据中国民用航空局的相关规定完成实名登记，请通过民航局无人机实名登记系统登记，或直接在 DJI Fly App 中进行登记操作。如需了解更多信息，请访问 <https://uas.caac.gov.cn>

下载 DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series) 调参软件

通过以下地址下载 DJI ASSISTANT™ 2 (Consumer Drones Series) 调参软件：

<http://www.dji.com/mavic-3-classic/downloads>

-
-  • 本产品的工作环境温度范围为 -10℃ 至 40℃，根据电子元器件适用温度的等级划分，不满足需要更高适应条件的军工级（-55℃ 至 125℃）要求。请在满足使用场景的环境下合理使用飞行器。
-

目录

阅读提示	3
符号说明	3
使用建议	3
获取教学视频	3
下载 DJI Fly App	3
下载 DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series) 调参软件	4
产品概述	9
简介	9
功能亮点	9
首次使用	10
准备飞行器	10
准备遥控器	11
激活 DJI Mavic 3 Classic 飞行器	12
绑定飞行器与遥控器	12
升级	12
部件名称	12
飞行器	12
DJI RC 遥控器	13
RC-N1 遥控器	14
飞行器	16
飞行挡位	16
飞行器状态指示灯	17
自动返航	18
智能返航	18
智能低电量返航	21
失控返航	21
降落保护	22
精准降落	22
视觉与红外传感系统	23
观测范围	23
使用场景	24
智能飞行功能	26

焦点跟随	26
大师镜头	28
一键短片	30
延时摄影	31
航点飞行	33
定速巡航	37
高级辅助飞行系统 5.0 (APAS 5.0)	38
飞行辅助影像	39
碰撞预警	40
飞行数据	41
高速手机快传	41
螺旋桨	42
安装	42
拆卸	42
智能飞行电池	43
智能飞行电池功能	43
使用智能飞行电池	44
充电	45
安装电池	46
拆卸电池	46
云台相机	47
云台概述	47
云台模式	47
相机概述	48
影像储存及导出方式	48
遥控器	50
DJI RC	50
操作	50
遥控器指示灯信息	53
遥控器提示音信息	53
遥控器通信范围	54
遥控器对频	55
触摸屏操作	55
遥控器高级功能	57

DJI RC-N1	58
操作	58
遥控器提示音	61
遥控器通信范围	61
遥控器对频	62
DJI Fly App	64
主 页	64
相机界面	65
飞 行	73
飞行环境要求	73
飞行限制	73
GEO 地理围栏系统	73
飞行限制功能	73
限高限低和距离限制	73
禁飞区	74
飞行前检查	76
自动起飞 / 自动降落	76
自动起飞	76
自动降落	76
手动启动 / 停止电机	77
启动电机	77
停止电机	77
空中停机	77
基础飞行	78
基础飞行步骤	78
航拍提示和技巧	78
附 录	80
规格参数	80
固件升级	84
使用 DJI Fly App 升级	84
使用 DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series) 升级	84
增强图传功能	85
Mavic 3 Classic 噪声测试结果	87
售后保修信息	88

产品概述

本章主要介绍 DJI Mavic 3 Classic 的功能特点，指导如何安装飞行器，以及介绍飞行器与遥控器各个部件的名称。

产品概述

简介

DJI Mavic 3 Classic 飞行器机身可折叠，配备水平全向、上视、下视视觉系统和红外传感系统，能在室内外稳定悬停、飞行，具备自动返航及全向障碍物感知功能。飞行器最大飞行速度为 75.6 km/h (21 m/s)，最长飞行时间约 46 分钟。

遥控器机身配备完备按键可完成飞行器与相机的各种操作。DJI RC 遥控器内置 5.5 英寸 1920 × 1080p 触摸屏，采用 Android 系统，预装 DJI Fly App 可直接连接飞行器使用，并且具备 Wi-Fi、蓝牙及卫星定位等功能，最长工作时间约 4 小时。DJI RC-N1 遥控器配备移动设备支架可稳定放置移动设备，通过 DJI Fly App 在移动设备实时显示高清画面，最长工作时间约 6 小时。

功能亮点

云台相机性能：DJI Mavic 3 Classic 配备哈苏相机 L2D-20c，采用 4/3 CMOS，有效像素 2000 万，支持原生 12.8 档动态范围和 f/2.8 至 f/11 可变光圈，可稳定拍摄 5.1K 50 fps/DCI 4K 120 fps H.264/H.265 格式超高清视频。支持拍摄 10 bit D-Log 视频，可获得更大的动态范围，便于后期调色。

图传性能：DJI Mavic 3 Classic 使用 O3+（OCUSYNC™ 3.0+）图传技术，在无干扰和无遮挡环境下，可达到最大 15 km 通信距离与最高 1080p 60fps 高清图传；支持 2.4 GHz 和 5.8 GHz 双频段，并可智能切换。

智能飞行功能：高级辅助飞行 5.0 能在用户保持打杆飞行的情况下主动绕开障碍物，全向避障使飞行更智能安全。焦点跟随、大师镜头、一键短片、延时摄影等多种智能飞行功能助力轻松拍摄大片。

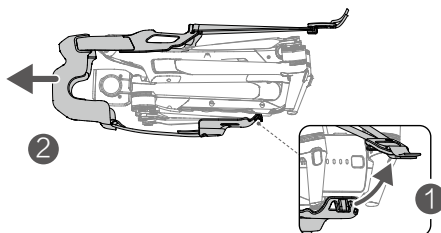
-
- ⚠ • 飞行器最大飞行速度为海平面附近无风环境下测得（欧盟地区最大飞行速度为 68.4 km/h（19 m/s））。最长飞行时间为无风环境时以 32.4 km/h 匀速飞行时测得。
- 在开阔无遮挡、无电磁干扰的环境飞行，并且飞行高度为 120 m 左右，在 FCC 标准下遥控器可以达到最大通信距离（单程不返航）。遥控器最长可工作时间为实验环境下测得，仅供参考。
- 部分国家和地区不支持 5.8 GHz 频段使用，请了解当地法律法规后合理使用。
-

首次使用

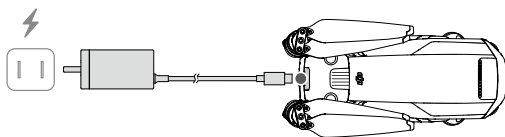
DJI Mavic 3 Classic 出厂时处于收纳状态，请按照以下步骤准备飞行器和遥控器。

准备飞行器

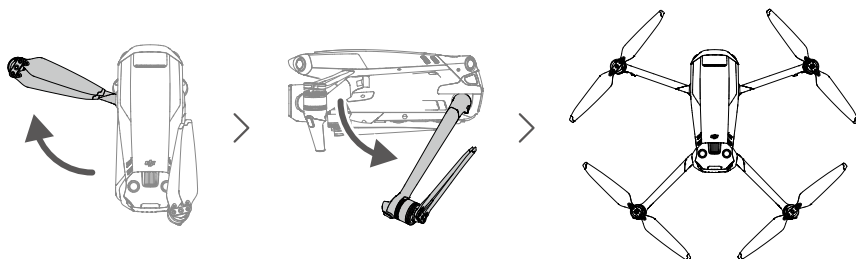
1. 移除收纳保护罩。



2. 首次使用需给智能飞行电池充电以唤醒电池。使用 DJI 65W 便携充电器，连接飞行器 USB-C 接口充电。开始充电即可唤醒电池，完全充满约需时 1 小时 36 分（使用充电器自带线材充电时测得，请优先使用此线材为智能飞行电池充电）。



3. 展开飞行器。首先展开前机臂，然后展开后机臂。

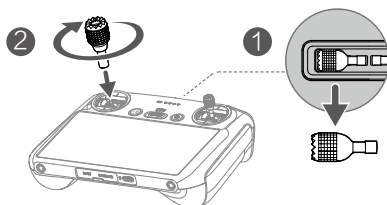


- ⚠
- 务必首先展开前机臂，再展开后机臂。
 - 开启飞行器电源之前，确保收纳保护罩已移除、前后机臂均已展开，以免影响飞行器自检。
 - 不使用飞行器时，建议安装收纳保护罩。
 - Mavic 3 Classic（仅飞行器）内不包含 DJI 65W 便携充电器，建议使用 PD 65W 及以上规格的充电器给飞行器充电。

准备遥控器

请按以下步骤准备 DJI RC 遥控器。

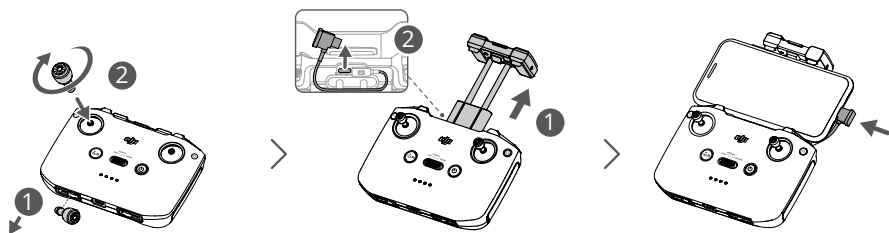
1. 取出位于摇杆收纳槽的摇杆，安装至遥控器。



2. 全新的遥控器需要激活才能使用。短按一次，再长按电源按键开启遥控器，根据屏幕提示激活遥控器。

请按以下步骤准备 RC-N1 遥控器。

1. 取出位于摇杆收纳槽的摇杆，安装至遥控器。
2. 拉伸移动设备支架，并取出遥控器连接线手机端口（默认安装 Lightning 接口遥控器转接线，可根据移动设备接口类型更换相应的 Micro USB 接口、USB-C 接口遥控器转接线）。将移动设备放置于支架后，将遥控器连接线插入移动设备。确保移动设备嵌入凹槽内，放置稳固。



- ⚠ • 连接安卓手机时，当系统弹出 USB 连接方式选项，请选择“仅充电”。选择其它选项有可能导致连接失败。

激活 DJI Mavic 3 Classic 飞行器

全新的 DJI Mavic 3 Classic 必须通过 DJI Fly App 激活。请开启飞行器和遥控器，运行 DJI Fly 并根据界面提示操作。激活过程中需要使用互联网。

绑定飞行器与遥控器

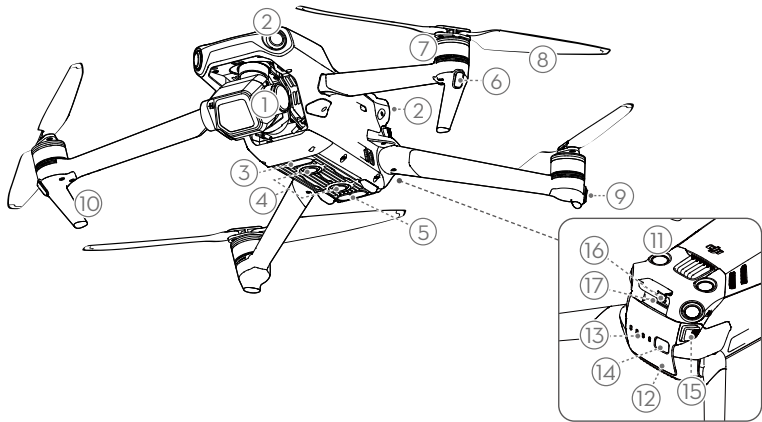
激活后请按 DJI Fly 提示绑定飞行器与遥控器，以获得更好的保修服务。

升级

若在激活飞行器与遥控器后,DJI Fly 提示有新固件可升级,推荐用户按照 DJI Fly 的提示进行升级,以获得更好的体验。

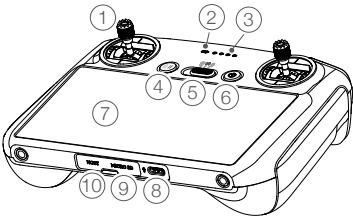
部件名称

飞行器

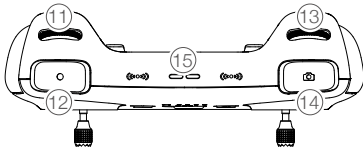


- | | |
|-------------|----------------------|
| 1. 一体式云台相机 | 10. 脚架（内含天线） |
| 2. 水平全向视觉系统 | 11. 上视视觉系统 |
| 3. 补光灯 | 12. 智能飞行电池 |
| 4. 下视视觉系统 | 13. 电池电量指示灯 |
| 5. 红外传感系统 | 14. 电池开关 |
| 6. 机头指示灯 | 15. 电池卡扣 |
| 7. 电机 | 16. 充电 / 调参接口（USB-C） |
| 8. 螺旋桨 | 17. 相机 microSD 卡槽 |
| 9. 飞行器状态指示灯 | |

DJI RC 遥控器

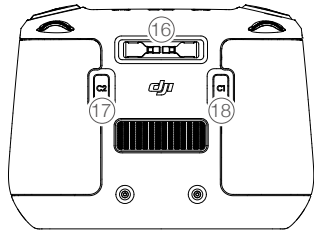


1. 摇杆
可拆卸设计的摇杆，便于收纳。在 DJI Fly App 中可设置摇杆操控方式。
2. 状态指示灯
显示遥控器的系统状态。
3. 电量指示灯
显示当前遥控器电池电量。
4. 急停 / 智能返航按键
短按使飞行器紧急刹车并原地悬停（GNSS 或视觉系统生效时）。长按启动智能返航，再短按一次取消智能返航。



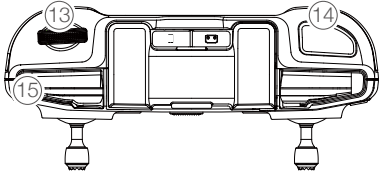
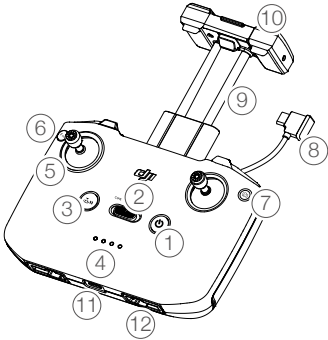
11. 云台俯仰控制拨轮
拨动调节云台俯仰角度。
12. 录像按键
开始或停止录像。
13. 相机控制拨轮
默认控制相机平滑变焦。可在 DJI Fly 界面设置为其它功能。
14. 对焦 / 拍照按键
半按可进行自动对焦，全按可拍摄照片。在录像模式时，短按返回拍照模式。

5. 飞行档位切换开关
用于切换平稳（Cine）、普通（Normal）与运动（Sport）模式。
6. 电源按键
短按查看遥控器电量；短按一次，再长按 2 秒开启 / 关闭遥控器电源。当开启遥控器时，短按可切换息屏和亮屏状态。
7. 触摸显示屏
可点击屏幕进行操作。使用时请注意为屏幕防水（如下雨天时避免雨水落到屏幕），以免进水导致屏幕损坏。
8. 充电 / 调参接口（USB-C）
用于遥控器充电或连接遥控器至电脑。
9. microSD 卡槽
可插入 microSD 卡。
10. Host 接口（USB-C）
预留接口。



15. 扬声器
输出声音。
16. 摇杆收纳槽
用于放置摇杆。
17. 自定义功能按键 C2
默认为补光灯。可前往 DJI Fly 进行自定义。
18. 自定义功能按键 C1
默认云台回中 / 朝下切换功能，可前往 DJI Fly 进行自定义。

RC-N1 遥控器



1. 电源按键

短按查看遥控器电量；短按一次，再长按 2 秒开启 / 关闭遥控器电源。
2. 飞行档位切换开关

用于切换运动（Sport）、普通（Normal）与平稳（Cine）模式。
3. 急停 / 智能返航按键

短按使飞行器紧急刹车并原地悬停（GNSS 或视觉系统生效时）。长按启动智能返航，再短按一次取消智能返航。
4. 电量指示灯

用于指示当前电量。
5. 摇杆

可拆卸设计的摇杆，便于收纳。DJI Fly App 中可设置摇杆操控方式。
6. 自定义按键

可通过 DJI Fly App 设置该按键功能。单击使云台回中 / 朝下，双击打开 / 关闭补光灯。
7. 拍照 / 录像切换按键

短按一次切换拍照或录像模式。
8. 遥控器转接线

分别连接移动设备接口与遥控器图传接口，实现图像及数据传输。可根据移动设备接口类型自行更换。
9. 移动设备支架

用于放置移动设备。
10. 天线

传输飞行器控制和图像无线信号。
11. 充电 / 调参接口（USB-C）

用于遥控器充电或连接遥控器至电脑。
12. 摇杆收纳槽

用于放置摇杆。
13. 云台俯仰控制拨轮

用于调整云台俯仰角度。
14. 拍摄按键

短按拍照或录像。
15. 移动设备凹槽

用于固定移动设备。

飞行器

本章介绍飞行器的系统组成，以及各功能特点。

飞行器

飞行器主要由飞控系统、通讯系统、视觉系统、动力系统、以及智能飞行电池组成，本章节将详细介绍各部分的功能。

飞行挡位

DJI Mavic 3 Classic 支持普通、运动和平稳三种飞行挡位，可通过遥控器飞行挡位切换开关切换。

普通（Normal）：使用 GNSS 模块和水平全向、上视以及下视视觉系统、红外传感系统以实现飞行器精确悬停、稳定飞行、智能飞行功能等。GNSS 信号良好时，利用 GNSS 可精准定位；GNSS 信号欠佳，光照等环境条件满足视觉系统需求时利用视觉系统定位。开启避障功能且光照等环境条件满足视觉系统需求时，最大飞行姿态角为 30° ，最大飞行速度 15 m/s 。

运动（Sport）：使用 GNSS 模块、下视视觉系统实现飞行器精确悬停和稳定飞行。飞行器操控感度经过调整，最大飞行速度将会提升至 21 m/s （欧盟地区为 19 m/s ）。使用运动模式飞行时，视觉避障功能自动关闭。

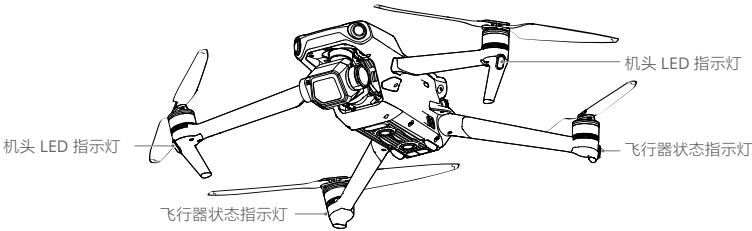
平稳模式（Cine）：平稳模式在普通模式的基础上限制了最大飞行速度、上升、下降速度，使飞行器在拍摄过程中更稳定。

在 GNSS 卫星信号差或者指南针受干扰、并且不满足视觉定位工作条件时，飞行器将进入姿态（ATTI）模式。姿态模式下，飞行器将会在水平方向产生漂移；并且视觉系统以及部分智能飞行功能将无法使用。因此，该模式下飞行器自身无法实现定点悬停以及自主刹车，应尽快降落到安全位置以避免发生事故。应当尽量避免在 GNSS 卫星信号差以及狭窄空间飞行，以免进入姿态模式，导致飞行事故。

-
- ⚠ • 在使用运动挡飞行时，视觉系统不会生效，飞行器无法主动刹车和躲避障碍物，用户务必留意周围环境，操控飞行器躲避飞行路线上的障碍物。
- 在使用运动挡飞行时，飞行器的飞行速度较普通挡相比将大幅度提升，由此造成刹车距离也相应地大幅度增加。在无风环境下飞行时，用户应预留至少 30 m 的刹车距离以保障飞行安全。
 - 在使用运动挡和普通挡的在无风环境下上升或下降飞行时，用户应预留至少 10 m 的刹车距离以保障飞行安全。
 - 在使用运动挡飞行时，飞行器的姿态控制灵敏度与普通挡相比将大幅度提升，具体表现为遥控器上小幅度的操作会导致飞行器产生大幅度的飞行动作。实际飞行时，用户应预留足够的飞行空间以保障飞行安全。
-

飞行器状态指示灯

DJI Mavic 3 Classic 机身上包含机头 LED 指示灯以及飞行器状态指示灯。



机头 LED 指示灯用于指示飞行器的机头方向，飞行器开启且电机未启动时将显示红灯常亮。飞行器电机未启动时，飞行器状态指示灯指示当前飞控系统的状态。请参考下表了解不同的闪灯方式所表示的飞控系统状态。

飞行器状态指示灯说明

正常状态		
	红绿黄连续闪烁	系统自检
 × 4	黄灯闪四次	预热
	绿灯慢闪	使用 GNSS 定位
 × 2	绿灯双闪	使用视觉系统定位
	黄灯慢闪	无 GNSS 无视觉定位（姿态模式）
警告与异常		
	黄灯快闪	遥控器信号中断
	红灯慢闪	低电量报警
	红灯快闪	严重低电量报警
 ——	红灯常亮	严重错误
	红黄灯交替闪烁	指南针数据错误，需校准

飞行器电机启动后，指示灯呈固定闪烁方式：机头 LED 指示灯红绿灯交替闪烁，飞行器状态指示灯绿灯闪烁。

- 
- 在 DJI Fly 前机臂灯设置为自动时，相机在拍照或录像时会自动关闭机头 LED 指示灯，以保证拍摄效果。部分地区对灯光有特殊要求，请遵守当地法律法规。

自动返航

DJI Mavic 3 Classic 飞行器具备自动返航功能，根据返航触发方式主要分为智能返航、智能低电量返航以及失控返航。飞行器成功记录了返航点并且在定位服务良好的情况下，当用户主动开启智能返航、飞行器低电量触发智能低电量返航、遥控器与飞行器之间失去通讯信号以及图传信号丢失触发失控返航时，飞行器将自动返回返航点并降落。

	GNSS	描述
返航点	 10	飞行器开机后，当 GNSS 信号首次显示为强或较强（白色）时，将记录飞行器当前位置为返航点。起飞时，若 GNSS 信号再次达到强或较强时，将重新记录飞行器当前位置为返航点；若 GNSS 信号不能满足条件，则不会刷新返航点。

若图传信号正常，相机界面默认显示 AR 返航点、AR 返航轨迹以及近地投影，辅助用户查看返航路径上的障碍物，对返航路径和返航点有所预期，增强飞行体验。用户可在系统设置 > 安全 > AR 设置更改显示设置。

- 
- AR 轨迹仅用于辅助参考，不同场景下与实际飞行轨迹可能会有偏差。返航时请时刻留意图传画面，并注意飞行安全。
 - 近地投影仅在飞行器距离地面 0.5-15 m 时显示。



智能返航

智能返航由用户主动触发，可长按遥控器智能返航按键或点击 DJI Fly App 相机界面中的返航图标  启动。返航过程中短按遥控器智能返航按键或点击 DJI Fly App 相机界面中的停止图标  可退出返航。退出智能返航后，用户可重新控制飞行器。

高级智能返航

触发智能返航时，当环境、光线满足视觉工作条件，飞行器将自主规划返航路径进行高级智能返航。规划路径会在 DJI Fly 地图中显示，并将根据环境实时调整。

返航路线

高级智能返航支持返航路线设置。在 DJI Fly App 相机界面，进入系统设置 -> 安全页面，点击返航路线进行设置。

- 1. 最佳路线：飞行器将根据环境（障碍物、图传信号等）智能地调整飞行高度，用户设定的返航高度此时不生效。此最佳返航路线较短，可以节省电量，增加飞行时间。
- 2. 设定高度：当返航距离 >50 m，并且当前高度低于设定的返航高度时，飞行器将自主规划返航路径，绕过障碍物飞行到空旷区域，然后上升至设定的返航高度，再按照最佳路线返航。返航距离在 5-50 m 时，将以当前高度按照最佳路线返航，不会上升至用户设置的返航高度。在接近返航点过程中，当前高度高于设定的返航高度时，执行边返航边下降。

高级智能返航过程

- 1. 飞行器记录返航点。
- 2. 触发高级智能返航。
- 3. 飞行器首先刹停。
 - a. 开始返航时，若返航距离（飞行器与返航点之间的水平距离）≤5m 时，飞行器将直接降落。
 - b. 当返航距离 >5 m 时，飞行器将根据设定的返航行为自主规划返航路径，绕过途经的障碍物、禁飞区，执行返航。机头将始终朝向返航飞行方向。
- 4. 在返航过程中，飞行器将按照设定的返航路线、实际场景和图传信号质量自动飞行。
- 5. 飞行器到达返航点上方，开始降落。



直线返航

触发智能返航时，当环境、光线不满足高级智能返航的工作要求时，飞行器将进行直线返航。直线返航过程如下：

- 1. 飞行器记录返航点。
- 2. 触发智能返航。
- 3. 飞行器首先刹停。开始返航时：
 - a. 若返航距离 ≤5 m，飞行器将直接降落。
 - b. 当返航距离在 5-50 m，飞行器调整机头方向朝向返航点，并以当前高度返航。若当前对地高度小于 2 m，飞行器将上升至 2 m 再返航。
 - c. 当返航距离 >50 m 时，飞行器调整机头方向朝向返航点，然后垂直上升至用户设定的返航高度后开始返航。若当前高度大于返航高度，则以当前高度返航。

4. 飞行器到达返航点上方，开始降落。



- 高级智能返航过程中，飞行器将根据环境（风速风向、障碍物等）智能地调整飞行速度。
- 如果飞行器周围有电线、小树枝等视觉系统无法躲避的障碍物，请手动控制飞行器到空旷区域再执行智能返航。
- 若返航路线上有电线、电塔等视觉系统无法躲避的障碍物，请选用“设定高度”的返航路线，并确保设定的返航高度高于返航路线上的障碍物。
- 若在返航过程中更改返航路线，飞行器将在刹停后执行新的返航路线。
- 若在返航过程中调整最大高度至低于当前高度，飞行器将原地垂直下降至最大高度后继续返航。
- 返航过程中不支持调整返航高度。
- 当前飞行器的飞行高度与设定返航高度差异过大时，由于不同高度的环境风速差异较大，将无法准确预估返航电量。请留意返航电量与 DJI Fly 警告信息。
- 如果飞行器起飞时或返航过程中，环境、光线不满足视觉系统工作条件，将无法使用高级智能返航。
- 高级智能返航过程中，若环境、光线不满足视觉工作条件或出现其他异常情况，飞行器将进入直线返航，无法躲避途径的障碍物。返航前，请务必设置适当的返航高度。
- 高级智能返航过程中，遥控器信号正常时用户可通过遥控器俯仰杆（控制飞行器前后飞行的摇杆）控制飞行器在返航路径上的飞行速度，但不可以控制机头朝向、左右飞行及飞行高度。若持续上拉俯仰杆加速返航，将加快电量消耗。若打杆使飞行速度大于有效避障速度，飞行器将无法避障。若往下拉满俯仰杆，飞行器将刹车悬停，并退出返航；松开俯仰杆后，即可继续控制飞行器。
- 直线返航上升过程中，若往下拉满油门杆，飞行器将停止上升并退出返航；松开油门杆后，即可继续控制飞行器。直线返航巡航过程中，若往下拉满俯仰杆，飞行器将刹车悬停，并退出返航；松开俯仰杆后，即可继续控制飞行器。
- 直线返航上升过程中，若飞行器高度达到限飞高度，将停止上升并以当前高度返航。
- 直线返航前进过程中，若光线满足视觉系统工作要求，因前方检测到障碍物而上升时，若飞行器高度达到限飞高度将悬停。
- 直线返航过程中，遥控器信号正常时用户可通过遥控器俯仰杆控制飞行器速度、油门杆控制飞行器高度，但不可以控制机头朝向和左右飞行。若用户打杆使飞行速度大于有效避障速度，飞行器将无法避障。

智能低电量返航

当智能飞行电池电量过低、没有足够的电量返航时，用户应尽快降落飞行器，否则电量耗尽时飞行器将会直接坠落，导致飞行器损坏或者引发其它危险。

为防止因电池电量不足而出现不必要的危险，DJI Mavic 3 Classic 将会根据飞行的位置、周围环境以及实时风速等信息，智能地判断当前电量是否充足。若当前电量仅足够完成返航过程，DJI Fly App 将提示用户是否需要执行返航。

返航过程中可短按遥控器智能返航按键取消返航。若用户取消低电量返航提醒并继续飞行，将可能导致飞行器返回过程中电量不足迫降，造成飞行器丢失或坠毁。

若当前电量仅够实现降落，飞行器将强制下降，不可取消。下降过程中，如果遥控器信号正常，可通过俯仰杆与横滚杆控制飞行器水平移动，可通过油门杆控制飞行器的下降速度（电量未完全耗尽时，上推油门杆，可以控制飞行器以 1 m/s 的速度上升；电量耗尽之后强制降落，无法推油门杆改变下降速度）。

强制下降过程中，请尽快控制飞行器水平移动，选择合适的地点进行降落。通过上推油门杆长时间滞空，完全耗尽电量后，飞行器将会直接坠落。

失控返航

DJI Fly 可将遥控信号中断后飞行器失联行为设置为返航、降落或悬停，设置为返航后，当 GNSS 信号良好、指南针工作正常且成功记录了返航点，当飞行器和遥控器信号中断 6 秒或以上，飞行器将进入失控返航。

当环境光线良好，满足视觉系统的工作环境时，DJI Fly App 将会显示信号中断前飞行器规划的返航路径以供参考，根据设置的返航路线，以高级智能返航过程返航。返航过程中，如果遥控器信号恢复，飞行器将会继续执行返航，App 内将会更新规划的返航路径。

当环境光线欠佳，不满足视觉系统的工作环境时，飞行器将会执行原路返航。原路返航过程如下：

- 1. 飞行器首先刹停。
- 2. 开始返航时：
 - a. 若返航距离 ≤ 5 m，飞行器将直接降落。
 - b. 当返航距离在 5-50 m，飞行器将退出原路返航，进入直线返航。
 - c. 当返航距离 >50 m 时，飞行器调整机头方向朝向返航飞行方向，然后沿着历史飞行路径反向飞行 50 m，随后再进入直线返航。
- 3. 飞行器到达返航点上方，开始降落。

返航过程中如果遥控器信号恢复，飞行器会进入或继续直线返航。

-
- ⚠ 返航若由 DJI Fly App 触发，当返航距离大于等于 5 m 时，App 显示返航和降落选项，用户可选择返航或直接降落。
 - 定位服务不佳（如 GNSS 信号欠佳或者 GNSS 不工作）时，有可能无法实现正常返航。若失控返航时定位服务不佳，飞行器将进入姿态模式，并自动降落。
 - 起飞前务必先进入 DJI Fly App 的安全设置界面，设置适当的返航高度（默认返航高度为 100 m）。
-

- 返航过程中，若光照等环境条件不符合视觉系统的需求，则飞行器无法躲避障碍物。
 - 禁飞区将对自动返航造成影响，可能无法完成自动返航，请避免在禁飞区附近飞行。
 - 风速过大时，可能导致飞行器无法成功返航，请谨慎飞行。
 - 请在飞行器的返航路径上始终留意细小物体（如：树枝或电线等），或透明物体（如：玻璃或水面），在紧急情况下停止返航并手动控制飞行器。
 - 若光照等环境条件符合视觉系统的需求，但是飞行器周围环境过于复杂而无法完成自动返航，将退出自动返航。
-

降落保护

若用户通过遥控器、DJI Fly App 手动触发返航或自动降落，当飞行器降落时，降落保护功能生效。飞行器具体表现为：

1. 若飞行器降落保护功能正常且检测到地面可降落时，飞行器将直接降落。
2. 若飞行器降落保护功能正常，但检测结果为不适合降落时（例如下方为不平整地面或水面），则飞行器悬停，等待用户操作。
3. 若飞行器无法判定是否适合降落，则下降到离地面 0.5 m 时，App 将提示用户是否需要继续降落。点击确认或下拉油门持续 1 s 后，飞行器降落。

精准降落

飞行器在自动返航的过程中，当到达返航点上方后开始匹配地形特征，一旦匹配成功则开始修正降落位置，使飞行器能够精准地回到起飞点。



- 精准降落过程中降落保护同时生效。
 - 飞行器仅在满足以下条件的情况下可实现精准降落：
 - a. 飞行器仅在起飞时记录返航点，飞行过程中未刷新返航点。
 - b. 飞行器起飞方式为垂直起飞，且起飞高度超过 7 m。
 - c. 地面环境未发生动态变化。
 - d. 地面环境纹理较为丰富（例如雪地场景不适用该功能）。
 - e. 光线明暗合适（例如暗夜或强光场景不适用该功能）。
 - 降落过程中，可使用遥控器进行控制：
 - a. 下拉油门杆可加大下降速度。
 - b. 除油门杆外，使用其他方式拨动摇杆将被视为放弃精准降落，飞行器将垂直下降，降落保护功能同时生效。
-

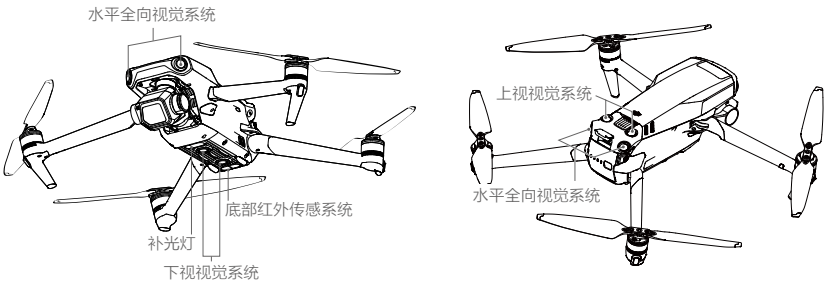
视觉与红外传感系统

DJI Mavic 3 Classic 配备上、下双目视觉系统，水平全向（前、后、侧）视觉系统以及底部红外传感系统，为飞行器提供定位及全向环境感知能力。

上、下视双目视觉系统位于机身上方和机底，分别由两个摄像头组成。水平全向视觉系统位于机头和机尾，由四个摄像头组成。视觉系统通过图像测距来感知障碍物。

底部红外传感器系统由一个红外传感器模组（一发一收）组成。红外传感器可以判断障碍物距离，还可以提供飞行器对地高度参考，配合下视双目系统计算飞行器位置信息。

DJI Mavic 3 Classic 配备下视双补光灯，在光线不足时开启，可辅助下视视觉系统工作。



观测范围

前视

测距范围：0.5-20 m；视角（FOV）：水平 90°，垂直 103°

后视

测距范围：0.5-16 m；视角（FOV）：水平 90°，垂直 103°

侧视

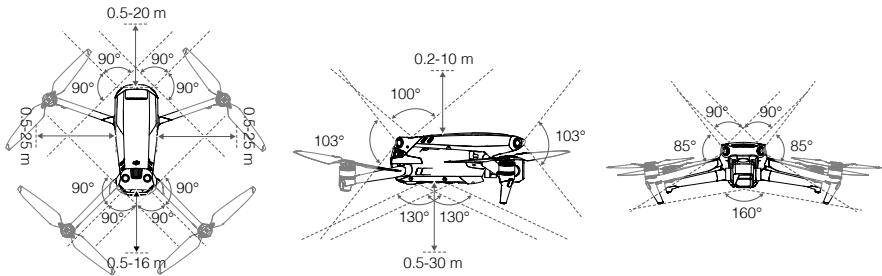
测距范围：0.5-25 m；视角（FOV）：水平 90°，垂直 85°

上视

测距范围：0.2-10 m；视角（FOV）：前后 100°，左右 90°

下视

测距范围：0.3-18 m，视角（FOV）：前后 130°，左右 160°。精确悬停范围 0.5-30 m。



使用场景

下视视觉系统的定位功能适用于无 GNSS 信号或 GNSS 信号欠佳的环境，在普通或平稳模式中自动开启。

上视、水平全向视觉系统在普通或平稳模式中自动开启（需在 DJI Fly App 中选择避障行为为绕行或刹停）。上视、水平全向视觉系统适用于光照良好的环境，且飞行路线中遇到的障碍物纹理不可特别稀疏。另外由于惯性关系，需要控制飞行器在有效距离内刹车。

可在系统设置 > 安全 > 高级安全设置关闭视觉定位与避障。

-
- ⚠️
- 请务必留意飞行环境，视觉系统与红外传感系统只在有限条件下发挥安全辅助作用，不能代替人的判断和操控。用户应在飞行过程中时刻留意周围环境与 DJI Fly App 相关警示，全程保持对飞行器的控制并对操控行为负责。
 - 视觉定位与避障开关只在手动打杆飞行时生效，自动返航、自动降落、智能功能等自动模式不生效。
 - 关闭视觉定位与避障后飞行器只能依靠 GNSS 定位保持悬停，全向避障功能将失效，飞行器下降到地面附近不会主动减速，请谨慎关闭。云雾场景下或降落方向上有障碍物但不得不降落时，可暂时关闭视觉定位与避障，普通飞行场景请保持开启。重启飞行器后视觉定位与避障默认开启。
 - 无 GNSS 的情况下，在开阔平坦的场地使用视觉系统时，视觉定位系统最佳工作高度范围为 0.5-30 m，超出该范围飞行时，视觉定位性能可能下降，请谨慎飞行。
 - 在 DJI Fly 可设置补光灯的打开方式（打开、关闭或自动）。若选择自动，补光灯将在环境光线不足时自动开启，此时视觉定位性能下降，若 GNSS 信号不佳，请谨慎飞行。
 - 视觉系统在水面上可能无法正常工作。因此，当降落功能触发时，飞行器可能无法主动回避下方水域。建议用户对飞行保持全程控制，并根据周围环境进行合理判断，不过度依赖视觉系统。
 - 视觉系统无法准确识别大型镂空物体和线状物体，例如塔吊、高压输电塔、高压输电线和斜拉索桥梁等。
 - 视觉系统无法识别没有纹理特征的表面，及无法在光照强度不足或过强的环境中正常工作。在以下场景下视觉系统无法正常工作：
 - 纯色表面（例如纯黑、纯白、纯红、纯绿）。
 - 有强烈反光或者倒影的表面（例如冰面）。
 - 水面或者透明物体表面。
 - 运动物体表面（例如人流上方、大风吹动的灌木或者草丛上方）。
 - 光照剧烈快速变化的场景。
 - 特别暗（光照小于 10 lux）或者特别亮（光照大于 40,000 lux）的物体表面。
 - 对红外有很强吸收或者反射作用的材质表面（例如镜面）。
 - 纹理特别稀疏的表面。
 - 纹理重复度很高的物体表面（例如颜色相同的小格子砖）。
 - 细小的障碍物。
 - 请勿以任何方式干扰视觉系统，并确保镜头清晰无污点。
-

- 长时间储存后，视觉系统可能需要校准，此时 DJI Fly 将会出现提示，飞行器将进行自动校准。
 - 避免在雨雾天气或在其他能见度低（能见度低于 100 m）的场景飞行。
 - 起飞前请检查红外传感系统和视觉系统的表面玻璃：
 - a. 去掉表面的贴膜、贴纸、及其他遮挡物品。
 - b. 若有水滴、指纹、脏污等，请先擦拭干净（请使用无尘布擦拭，不能使用酒精等有机溶剂）。
 - c. 若表面玻璃有掉落、破碎、划痕、磨损等，请返厂维修。
 - 请勿以任何方式遮挡红外传感器。
-

智能飞行功能

焦点跟随

焦点跟随包含聚焦 2.0（锁定）、兴趣点环绕 3.0 以及智能跟随 5.0 三种智能功能。

聚焦 2.0

飞行器停留在当前位置不自主飞行，仅机头以及云台相机跟随目标移动。支持静止和动态目标（动态目标特指人、车、船）。用户打杆可以控制飞行器移动：横滚杆控制飞行器围绕目标旋转，俯仰杆控制飞行器靠近或远离目标，油门杆控制飞行器高度，偏航杆控制构图。

 请参考遥控器“操控飞行器”章节了解横滚杆、俯仰杆、油门杆及偏航杆详情。

聚焦模式下，当避障行为设置为绕行或刹停且光照等环境条件满足视觉系统需求时，飞行器检测到障碍物时表现均为刹停。运动挡时无避障。

兴趣点环绕 3.0

飞行器以设定半径和速度环绕目标飞行，支持静止和动态目标（动态目标特指人、车、船）。环绕飞行速度会根据当前环绕半径和用户设定动态变化，普通、运动和平稳挡位下的最大飞行速度保持一致，最大可达 12m/s。用户打杆可以控制飞行器移动：横滚杆控制飞行器环绕速度，俯仰杆控制飞行器靠近或远离目标，油门杆控制飞行器高度，偏航杆控制构图。

当光照等环境条件满足视觉系统需求时，障碍物绕行在兴趣点环绕模式保持开启，与飞行档位和避障行为设置无关。

智能跟随 5.0

智能跟随 5.0 分为追踪与平行两种跟随模式。支持的目标类型为人、车、船。普通、运动和平稳挡位下的最大飞行速度保持一致，最大可达 12 m/s。用户打杆可以控制飞行器移动：横滚杆控制飞行器围绕目标旋转，俯仰杆控制飞行器靠近或远离目标，油门杆控制飞行器高度，偏航杆控制构图。

障碍物绕行在智能跟随模式保持开启，与飞行档位和避障行为设置无关。

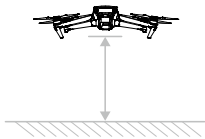
追踪：飞行器与目标保持一定的距离和高度，并与目标的运动方向保持一定方向飞行。追踪模式共有八种跟随方向可以选择，分别为：前、后、左、右、前左、前右、后左、后右，默认为后方跟随。设定的跟随方向，只在目标运动方向比较稳定时生效。目标运动方向不稳定时，飞行器将保持一定的距离和高度进行跟随。跟随开始后，也可通过跟随方向选择圆盘更改跟随方向。

平行：飞行器与目标保持一定的距离和高度，并与目标保持开始跟随时的地理方位角度飞行。

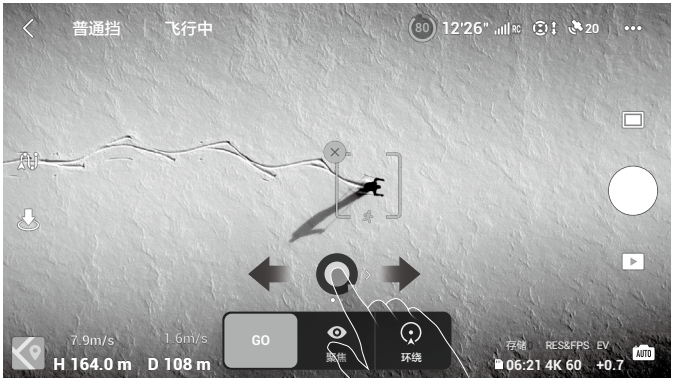
智能跟随的目标为人时，支持飞行器与目标的水平距离为 4-20 m，高度为 2-20 m（推荐的水平距离为 5-10 m，高度为 2-10 m）。目标为车/船时，支持飞行器与目标的水平距离为 6-100 m，高度为 6-100 m（推荐的水平距离为 20-50 m，高度为 10-50 m）。如果开始跟随时，飞行器与目标的水平距离或高度不在支持的范围内，飞行器将自主飞行到支持的范围内。飞行器与目标的水平距离和高度在推荐范围内时，可获得更好的跟随效果。

启动焦点跟随

1. 启动飞行器，使飞行器起飞。



2. 在 DJI Fly 相机界面画框选择目标，或在操控界面打开“目标扫描”开关后，点击自动识别的目标，即可进入焦点跟随。默认进入聚焦模式，可以通过屏幕中间的模式切换按钮，切换至智能跟随或兴趣点环绕。支持在 3 倍以内变焦下使用焦点跟随。如果变焦倍数过大影响到目标识别，飞行器将限制变焦倍数。点击 GO 开始飞行。



3. 在智能跟随追踪模式中，可在方向选择圆盘中选择跟随方向。方向选择圆盘在长时间无操作时会自动收起，也可点击画面其他部分收起圆盘。左右滑动模式图标可切换追踪和平行子模式。切换到追踪模式时，跟随方向重置为后方。



4. 点击拍摄按键可拍照或录像。点击回放  按键可查看所拍摄素材。

退出焦点跟随

短按遥控器急停按键或点击屏幕上的 Stop 退出焦点跟随。

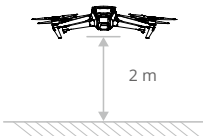
- ⚠
- 飞行器无法避开运动中的人、动物、车等，请避免在此类场景中使用焦点跟随。
 - 飞行器无法避开细小障碍物（如电线或细小树枝）或透明物体（如玻璃），请注意避免在此类场景使用焦点跟随。
 - 时刻准备在紧急情况下手动控制飞行器或点击屏幕上的 Stop。
 - 在以下场景需谨慎使用焦点跟随：
 - a. 被跟随物体在非水平地面上移动；
 - b. 被跟随物体在移动时发生大幅度的形变；
 - c. 被跟随物体被长时间遮挡或位于视线外；
 - d. 被跟随物体在积雪覆盖的区域；
 - e. 被跟随物体与周围环境颜色或图案非常相近；
 - f. 环境特别暗（光照小于 300 lux）或者特别亮（光照大于 10,000 lux）时。
 - 用户在使用焦点跟随模式时，请务必遵守当地的法律法规对隐私权的规定。
 - 若飞行器自动识别的目标并非人、车、船，请谨慎选择。请勿选择儿童作为跟随目标。
 - 支持的动态目标中，车特指轿车，船特指中小型快艇 / 游艇。
 - 请勿选择模型车、模型船等尺寸较小的车、船进行跟随。
 - 跟随过程中，当跟随目标与其它物体重叠时可能导致跟随目标异常切换。
 - 高规格录像时（5.1K 及以上，120fps 及以上等规格），使用减光镜以及使用增强图传功能时，焦点跟随不可用。
 - 光照等环境条件不符合视觉系统的需求时，聚焦和兴趣点环绕（仅支持静态目标）可以使用，但无避障。智能跟随不可用。
 - 焦点跟随在飞行器未起飞时不能使用。
 - 在限远、限高以及限飞区边界附近无法使用焦点跟随。

大师镜头

选择大师镜头，飞行器将根据目标类型及距离，自动进行多个运镜的组合拍摄并合成视频。

启动大师镜头

1. 启动飞行器，使飞行器起飞至离地面 2 m 以上。



- 2. 点击拍摄模式图标，选择大师镜头并阅读新手指导及注意事项。确保已充分了解并能安全使用该功能。
- 3. 框选目标后，点击 **Start**，飞行器将自动飞行并拍摄视频，并在拍摄完成后返回至拍摄起始点。



- 4. 点击回放  按键可查看所拍摄的视频，并可直接编辑及分享至社交网络。

退出大师镜头

短按遥控器上的急停按键或点击屏幕  按键使飞行器紧急刹车并悬停。

- 
- 请在开阔无遮挡、无障碍物的环境使用大师镜头功能，并时刻注意飞行器路径上是否有人、动物、建筑物等障碍物。当光照等环境条件满足视觉系统需求时，飞行器检测到障碍物将提前减速并刹车悬停，不会绕行。
 - 始终注意来自飞行器四周的物体并通过手动操作来避免事故（如碰撞）及对飞行器的遮挡。
 - 在以下场景下视觉系统无法正常工作，不建议使用大师镜头：
 - a. 当被拍摄物体被长时间遮挡或位于视线外时；
 - b. 当被拍摄物体与周围的环境颜色或图案非常相近时；
 - c. 当被拍摄物体位于空中时；
 - d. 当被拍摄物体以较快速度移动时；
 - e. 在特别暗（光照小于 300 lux）或者特别亮（光照大于 10,000 lux）的环境。
 - 请不要在靠近建筑物、有遮挡等 GNSS 信号不佳的地点使用大师镜头，否则可能导致飞行器飞行轨迹不稳定等意外情况发生。
 - 用户在使用大师镜头功能时，请务必遵守当地的法律法规对隐私权的规定。

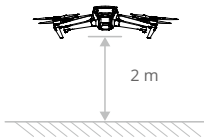
一键短片

一键短片包含渐远、冲天、环绕、螺旋、彗星、小行星六个子模式，飞行器可自动按照所选拍摄方式飞行并持续拍摄特定时长，最后自动生成短视频，支持在回放中编辑与快速分享视频。

-  渐 远：飞行器边后退边上升，镜头跟随目标拍摄。
-  冲 天：飞行器飞行到目标上方后垂直上升，镜头俯视目标拍摄。
-  环 绕：飞行器以拍摄目标为中心，以特定距离环绕飞行拍摄。
-  螺 旋：飞行器以拍摄目标为中心，螺旋上升拍摄。
-  彗 星：飞行器以初始地点为起点，椭圆轨迹飞行绕到目标后面，并飞回起点拍摄。使用时确保飞行器周围有足够空间（四周有 30 m 半径、上方有 10 m 以上空间）。
-  小行星：采用轨迹与全景结合的方式，完成一个从全景到局部的漫游小视频。飞行器以拍摄目标为中心，远离同时上升到一定高度拍摄，并以飞行最高点为全景照片的初始位置拍摄全景照片。最后合成全景图为星球效果，生成视频播放顺序与飞行轨迹相反。使用时确保飞行器周围有足够空间（后方有 40 m、上方有 50 m 及以上空间）。

启动一键短片

1. 启动飞行器，使飞行器起飞至离地面 2 m 以上。



2. 点击拍摄模式图标，选择一键短片并阅读新手指导及注意事项。确保已充分了解并能安全使用该功能。
3. 选择子模式后，在屏幕上选定目标。点击 Start，飞行器将自动飞行并拍摄视频，并在拍摄完成后返回至拍摄起始点。



4. 点击回放按钮  可查看所拍摄的短视频或原视频，并可直接编辑及分享至社交网络。

退出一键短片

拍摄过程中短按遥控器上的急停按钮或点击屏幕  按钮使飞行器紧急刹车并悬停，再次点击屏幕可继续拍摄。

- 
- 请在开阔无遮挡、无障碍物的环境使用一键短片功能，并时刻注意飞行器路径上是否有人、动物、建筑物等障碍物。飞行器检测到障碍物将提前减速并刹车悬停，不会绕行。
 - 始终注意来自飞行器四周的物体并通过手动操作来避免事故（如碰撞）及对飞行器的遮挡。
 - 在以下场景下视觉系统无法正常工作，不建议使用一键短片：
 - a. 当被拍摄物体被长时间遮挡或位于视线外时；
 - b. 当被拍摄物体与飞行器距离超过 50 m 时；
 - c. 当被拍摄物体与周围的环境颜色或图案非常相近时；
 - d. 当被拍摄物体位于空中时；
 - e. 当被拍摄物体以较快速度移动时；
 - f. 在特别暗（光照小于 300 lux）或者特别亮（光照大于 10,000 lux）的环境。
 - 请不要在靠近建筑物、有遮挡等 GNSS 信号不佳的地点使用一键短片，否则可能导致飞行器飞行轨迹不稳定等意外情况发生。
 - 用户在使用一键短片功能时，请务必遵守当地的法律法规对隐私权的规定。

延时摄影

延时摄影包含自由延时、环绕延时、定向延时、轨迹延时四个子模式。



自由延时

通过设置参数，飞行器将在设定时间内自动拍摄一定数量的照片，并生成延时视频。未起飞状态下，可在地面进行拍摄；起飞状态下用户可以通过打杆自由控制飞行器和云台角度。使用步骤：

1. 设置拍摄参数，包括拍摄间隔、视频时长、最大速度。屏幕将显示拍摄张数和拍摄时间。
2. 点击拍摄按钮开始拍摄。

环绕延时

选取目标，飞行器将在环绕目标飞行的过程中拍摄延时影像。使用步骤：

1. 设置拍摄参数，包括拍摄间隔、视频时长、速度、环绕方向等。屏幕将显示拍摄张数和拍摄时间。
2. 框选目标。使用云台俯仰控制拨轮和偏航杆可调节构图。
3. 点击拍摄按键开始拍摄。

定向延时

选取目标及航向，飞行器将在定向飞行的过程中拍摄延时影像。定向模式下也可以不选择目标，只定向飞行，在只定向的情况下可打杆控制机头朝向和云台。使用步骤：

1. 设置拍摄参数，包括拍摄间隔、视频时长、速度。屏幕将显示拍摄张数和拍摄时间。
2. 设定航向。
3. 框选目标（可不选），使用云台俯仰拨轮和偏航杆可调节构图。
4. 点击拍摄按键开始拍摄。

轨迹延时

除了设置拍摄参数，还需要选定多个取景点，飞行器将按照取景点信息生成轨迹拍摄延时影像。飞行过程中飞行器不会响应遥控器杆量。使用步骤：

1. 设置取景点。
2. 设置拍摄参数，包括拍摄顺序、拍摄间隔、视频时长。屏幕将显示拍摄张数和拍摄时间。
3. 点击拍摄按键开始拍摄。

拍摄完成后飞行器将自动合成视频，用户可在回放中查看。用户可在系统设置—拍摄设置中选择成片质量、原片类型等。Mavic 3 Classic 支持延时摄影快速合成功能，在成片质量中选择“快速预览”，Mavic 3 Classic 在快速合成时将不执行增稳和亮度平滑，仅合成效果预览片，可大幅节约合成时间。用户后期可通过原片合成成片。



- 建议飞行在 50 m 或以上的高度拍摄延时影像以获得更好的效果，并且推荐设置拍摄间隔时间与快门时间至少相隔 2 s 以上。
 - 建议选取距离 >15 m 的静态景物，比如大楼、山、房子等，不建议选取近处的地面、人、移动的车等目标。
 - 延时摄影中，若环境符合视觉系统生效条件，当飞行器检测到的障碍物时将提前减速并刹车悬停，不会绕行。若在延时摄影过程中环境发生变化（如光线变暗），由符合视觉系统生效条件变为不符合，飞行器将关闭视觉系统并继续拍摄，此时不能躲避障碍物，请小心操作。
 - 当拍照张数超过 25 张（生成视频可以大于 1 秒）时，不管延时摄影正常完成或异常退出（如低电量返航），飞行器都会默认为用户合成视频。
-

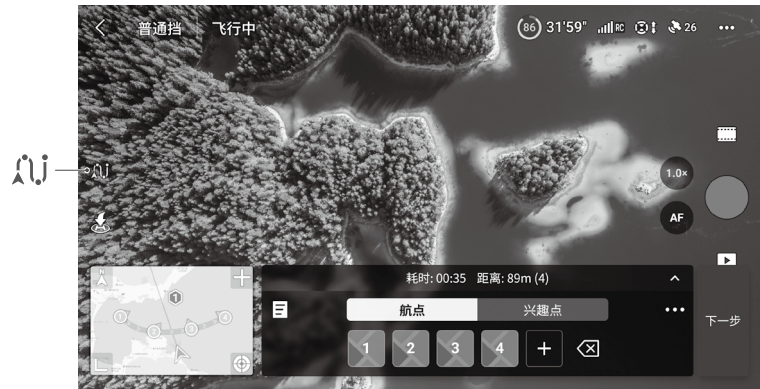
航点飞行

航点飞行功能使得飞行器在记录航点后，可根据航点生成的航线任务，自主完成预设的飞行轨迹和拍摄动作；还可设置兴趣点与航点关联，关联后飞行器镜头将朝向兴趣点，以完成特定拍摄。飞行器航线任务可保存，方便重复拍摄及飞行。

使用步骤

1. 开启航点飞行

点击相机界面左侧的航点飞行图标，开启航点飞行。



2. 设置航点

记录航点

飞行器未起飞时，仅支持通过地图记录航点（打点）。

飞行器起飞后，可通过遥控器、航点飞行操作界面或地图打点，此时需要 GNSS。

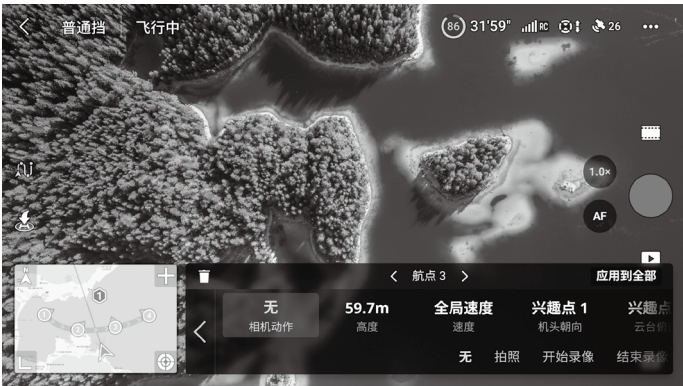
- a. 遥控器打点：短按 RC-N1 遥控器的 Fn 按键，或短按 DJI RC/DJI RC Pro 的 C1 按键打点。
- b. 操作界面打点：在航点飞行操作界面中，点击“+”号打点。
- c. 地图打点：进入地图界面点击地图上某个位置进行打点。地图打点的默认高度为对地 50 米。

打点后，长按地图中的航点图标可移动航点。

- 💡 • 推荐边飞边打点，方便清楚地看到拍摄内容，使航线更顺滑。
 - 通过遥控器和操作界面打点后，飞行器将记录该航点的飞行器水平 GNSS 坐标、相对起飞点高度、机头方向、相机焦距、云台俯仰角度等数据。
 - 使用地图打点需提前将遥控器连接网络以加载地图。通过地图打点后，飞行器仅记录该航点的飞行器水平 GNSS 坐标。
-
- ⚠️ • 由于航线轨迹为航点之间的平滑曲线，航点间的航段轨迹高度可能会低于航点高度，因此打点时请注意避开下方的障碍物。

设置

点击航点编号可进行航点设置，航点设置包括相机动作、高度、速度、机头朝向、云台俯仰、变焦方式以及悬停时间。



相机动作	可选择无、拍照、开始或结束录像。
高度	可设置飞行器相对起飞点的高度。复飞时确保在相同高度起飞以获得更高的飞行精度。
速度	可设置飞行器的飞行速度为全局速度或自定义速度。 全局速度下，飞行器将保持相同速度通过整个航线；自定义速度下，飞行器将从上一个航点平稳加速 / 减速至该航点，并在到达该航点时达到所设定的速度。
机头朝向	可选择航线方向、兴趣点方向、自定义及手动。 自定义：可拖动下方控制条设置机头朝向，在地图界面可预览朝向。 手动：可在飞行中手动调整机头方向，此时机头朝向将由用户控制。
云台俯仰	可选择朝向兴趣点、自定义或手动。 朝向兴趣点：点击下方序号选择对应兴趣点，云台将朝向该兴趣点。 自定义：可拖动下方控制条设置云台的俯仰角度。 手动：可在飞行中手动调整云台角度，此时云台俯仰角度将由用户控制。
变焦方式	可选择自动、数码变焦或手动。 自动变焦：可自动平滑前、后航点的变焦倍率。 数码变焦：可拖动控制条自定义变焦倍率。 手动变焦：可在飞行中手动调整变焦倍率。
悬停	可设置飞行器在该航点的悬停时间。

除“相机动作”外，点击右上方“应用到全部”，可将当前设定的参数应用至全部航点。点击左上方删除图标，可删除当前航点。

3. 兴趣点设置

点击操作界面的“兴趣点”，切换至兴趣点页面进行打点。兴趣点的打点方式与航点相同。点击需要设置的兴趣点编号，可设置兴趣点高度与关联航点。多个航点可关联同一兴趣点，关联后飞行器镜头将朝向兴趣点。

4. 设置航线

点击“●●●”，进入航线设置。点击“下一步”可调节航线全局速度、任务结束行为、失控行为以及起始航点，航线设置对航线内所有航点生效。

5. 执行航线

-
-  • 开始执行航线前，请检查安全设置里的避障行为设置。当设置为绕行或者刹停时，飞行器遇到障碍物将执行刹停行为；当设置为关闭时，飞行器将无法避障，请谨慎飞行。
 - 务必观察周围的环境，确保航线没有遮挡。
 - 确保飞行器在目视距离内飞行，并时刻准备按下急停按键。
-
- 点击“GO”，飞行器将开始上传航线任务。上传过程中，可点击取消上传，飞行器将回到航线编辑状态。
 - 上传完成后，飞行器开始执行航线任务，相机界面将显示时间、航点及航线距离信息。航线执行过程中，手动打杆会使飞行器当前速度发生变化。
 - 航线任务开始后，点击可暂停航线任务；点击可结束任务，飞行器将回到航线编辑状态；点击，飞行器将继续执行航线任务。
-
-  • 若在执行航线过程中出现失控，飞行器将执行航线设置中设定的失控行为。
 - 结束任务后，飞行器将执行航线设置中设定的任务结束行为。
-

6. 任务库航线保存与设置

开启航线规划后，系统将自动生成一份航线任务，并每隔 1 分钟进行自动保存。点击航点操作面板中左侧的列表图标，进入航线任务列表，可手动保存当前航线。



- 点击航点操作面板中左侧的列表图标，可查看历史保存的航线任务，单击可打开。
- 点击铅笔图标，可修改航线任务名称。
- 向左滑动航线任务，点击删除，可删除该航线。
- 点击右上角图标，可更改航线任务的排序方式。

📅：航线将以保存时间的先后顺序进行排序。

📏：航线将以当前位置与起始航点的距离由近到远进行排序。

7. 退出航点飞行

点击航点飞行图标，可退出航点飞行。在弹窗提示中点击“保存并退出”，将退出航点飞行并自动保存该次航线至任务库。

定速巡航

定速巡航功能使飞行器在条件允许的情况下锁定当前摇杆杆量，并以当前杆量对应的速度飞行，可解放双手，还支持叠加杆量进行螺旋上升等更丰富的运镜。

使用定速巡航

1. 自定义定速巡航按键

用户可以在 DJI Fly 进入系统设置 - 操控，将遥控器自定义按键（DJI RC 的 C1 或 C2，RC-N1 的 Fn）的功能设置为定速巡航。

2. 进入定速巡航

在任意方向打杆的同时按下自定义的定速巡航按键，此时飞行器以当前杆量对应的速度飞行。当摇杆未回中时，再次按下定速巡航按键，飞行器将以此时的杆量重置巡航速度。

摇杆回中后再次打杆，飞行器将叠加此时杆量飞行，若用户此时再次按下定速巡航按键，飞行器将以叠加后的杆量重置巡航速度。

3. 退出定速巡航

短按遥控器的急停按键，或点击 App 上的定速巡航关闭图标，或在不打杆时按下定速巡航按键可退出定速巡航，退出后飞行器将自动刹停。

-
-  • 在普通、平稳、运动挡打杆飞行时均可进入定速巡航，此外支持 APAS、自由延时、聚焦 2.0 下开启定速巡航。
- 不打杆时无法进入定速巡航。
 - 飞行器接近限高、限远距离时无法进入或将自动退出定速巡航。
 - 遥控器或 App 断连时无法进入或将自动退出定速巡航。
 - 飞行器遇到障碍物刹停时无法进入或将自动退出定速巡航。
 - 飞行器自动返航或自动降落时无法进入或将自动退出定速巡航。
 - 切换飞行挡位将退出定速巡航。
 - 定速巡航下的避障状态跟随当前飞行模式的避障状态，请注意飞行安全。
-

高级辅助飞行系统 5.0 (APAS 5.0)

在普通挡和平稳挡可以使用高级辅助飞行系统（ Advanced Pilot Assistance Systems, APAS ）。当用户往任意方向打杆飞行时，飞行器将根据用户的操作和周围环境规划绕行轨迹，从而使飞行器轻松绕开障碍物，获得更流畅的飞行体验和流畅的拍摄画面。

Mavic 3 Classic 支持全向 APAS，用户保持任意方向打杆，可以实现多方向绕行。此时如果用户叠加其它杆量，则绕行和杆量会同时作用。若用户向前打杆时同时叠加航向杆量，则飞行器表现为协调转弯。

打杆绕行过程中可以暂停（短按遥控器急停键），飞行器将悬停 3 s。

在 DJI Fly App 相机界面，进入系统设置 -> 安全页面，在避障行为中选择绕行，即可开启辅助飞行功能。绕行安全程度可以选择标准或激进模式。相较于标准模式，激进模式下绕行速度更快，飞行航线更加平滑，避障距离更近，以减少避障对运镜的影响。与此同时，接触碰撞障碍物的风险将增加，请谨慎操作。

在以下使用场景中，激进模式无法正常工作：

- 1. 绕行过程中，在障碍物附近急打偏航杆。
- 2. 高速飞向树冠、灌木丛等稀疏障碍物。
- 3. 细小障碍物附近。
- 4. 飞行器安装了桨叶保护罩。

降落保护

当避障行为选择为绕行或刹停时，当用户手动下拉油门杆使飞行器降落，降落保护功能生效。飞行器具体表现为：

- 1. 若飞行器检测到地面可以降落时，飞行器将直接降落。
- 2. 若飞行器检测到地面不适合降落时，则下降到离地面 0.8 m 时，刹车悬停。若下拉油门持续 5 s 以上，飞行器将会无避障降落。

⚠	- 请在视觉系统可以正常工作的场景下使用。请勿指示飞行器飞向他人、动物、细小物体（例如树枝或电线等）、透明物体（如玻璃或水等）。 - 请在具有视觉定位或 GNSS 定位的场景下使用。高级辅助飞行系统在水面上或积雪覆盖区域可能无法正常工作。 - 在光照条件特别暗（光照小于 300 lux）或特别亮（光照大于 10,000 lux）的条件下，请谨慎使用。 - 请留意 DJI Fly 提示栏信息，确保飞行器视觉系统工作正常。 - 在限远、限高以及限飞区边界附近无法使用高级辅助飞行功能。
---	--

飞行辅助影像

为辅助用户飞行，观察飞行方向上的障碍物，在水平全向视觉系统支持下飞行辅助影像随水平速度方向变化，自动切换飞行器前、后、左、右的视觉传感器画面。左滑姿态球、右滑地图或点击姿态球右下角图标可切换至飞行辅助影像。

- ⚠️ 开启飞行辅助影像后，图传画面清晰度可能会因传输带宽限制、手机性能或遥控器图传分辨率降低而有所下降。
- 辅助影像画面中出现桨叶属于正常现象。
- 辅助影像画面仅供参考，对玻璃幕墙、树枝、电线、风筝线等细小物体，飞行辅助影像无法精准显示。
- 飞行器未起飞或图传信号弱时，飞行辅助影像不可用。



飞行器当前水平速度	线条朝向指示飞行器当前水平速度方向，线条长短指示飞行器水平速度大小。
飞行辅助影像方向	指示飞行辅助影像画面朝向，长按可锁定飞行辅助影像画面方向。
切换为小地图	点击切换为小地图。
收起	点击关闭飞行辅助影像。
最大化	点击可将飞行辅助影像最大化。
锁定	指示飞行辅助影像画面方向已锁定，点击可取消锁定。

- ☀️ 画面方向未锁定时，飞行辅助影像自动切换当前飞行方向上的黑白视觉画面，点击任意飞行辅助影像方向的箭头可暂时切换显示该方向上的视觉传感器画面 3 s，3 s 后自动恢复为当前水平飞行方向上的视觉传感器画面。
- 画面方向锁定后，点击任意飞行辅助影像方向的箭头可暂时切换显示该方向上的视觉传感器画面 3 s，3 s 后自动恢复为当前水平飞行方向上的视觉传感器画面。

碰撞预警

当前画面方向上检测到障碍物时，飞行辅助影像界面显示碰撞预警，预警颜色由障碍物与飞行器的距离决定。



碰撞预警颜色	飞行器与障碍物距离
黄色	2.2-5 m
红色	≤2.2 m

-  • 飞行辅助影像各方向画面 FOV 约为 70°，碰撞预警时视野内看不到障碍物属于正常现象。
- 碰撞预警不受“显示雷达图”开关的控制，关闭雷达图后，碰撞预警依然显示。
- 碰撞预警仅在飞行辅助影像小窗时显示。

飞行数据

DJI Mavic 3 Classic 飞控具备飞行记录功能，飞行器开启电源以后的所有飞行相关数据都将存放于飞控系统中。开启飞行器，连接遥控器至 DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series) 调参软件可读取飞行数据。

高速手机快传

Mavic 3 Classic 飞行器支持通过 Wi-Fi 无线连接移动设备，此时无需连接遥控器（RC-N1），即可通过 DJI Fly 以高达 80 MB/s 的传输速度下载飞行器端的照片和视频至移动设备，下载更便捷高速。

使用步骤

方法一（移动设备未连接遥控器）

- 1. 开启飞行器电源，待飞行器系统自检完成。
- 2. 开启移动设备蓝牙及 Wi-Fi 功能，打开 DJI Fly，首页将弹窗提示可连接的飞行器型号列表。
- 3. 点击连接，连接成功后即可访问飞行器相册，并实现文件高速下载。

方法二（移动设备已连接 RC-N1 遥控器）

- 1. 确保飞行器通过遥控器与移动设备连接，且飞行器未启动电机。
- 2. 开启移动设备蓝牙及 Wi-Fi 功能。
- 3. 打开 DJI Fly 并进入回放，点击右上角，即可访问飞行器相册，并实现文件高速下载。

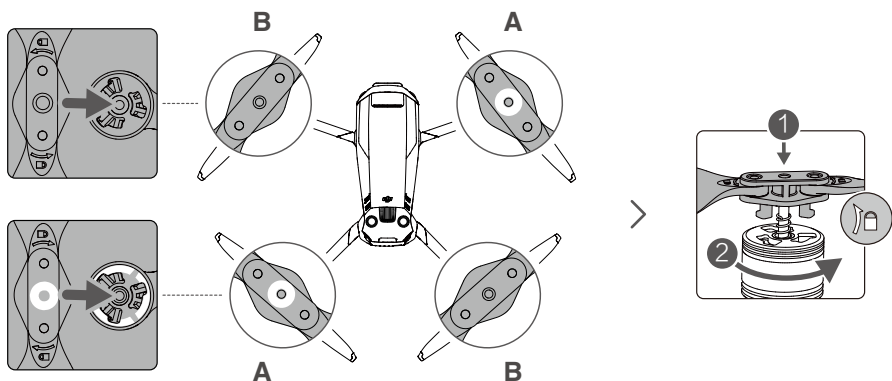
-
- ⚠️ • 在法规允许的国家和地区，使用支持 5.8 GHz 频段 Wi-Fi 连接的设备，若设备支持 Wi-Fi 6，并且拍摄素材存储在机身内部，在无干扰、无遮挡环境可达最大下载速率。若当地法规不允许使用 5.8 GHz 频段（如日本），或者用户使用的手机不支持 5.8 GHz 频段时，手机快传会采用 2.4 GHz 频段，此时的最高下载速度为 10 MB/s。
 - 使用快传功能前，请确保移动设备已打开蓝牙及 Wi-Fi 功能，并开启定位服务。
 - 使用手机快传功能时，无需在移动设备的设置页面输入 Wi-Fi 密码进行连接。直接打开 DJI Fly App 即可看到提示。
 - 请在无干扰无遮挡的环境下使用快传功能，远离无线路由器、蓝牙音箱或耳机等干扰源。
-

螺旋桨

DJI Mavic 3 Classic 使用降噪快拆螺旋桨。带标记和不带标记的螺旋桨分别指示了不同的旋转方向，需严格按照指示，安装不同的螺旋桨至相应的位置。

安装

将带标记的螺旋桨安装至带有标记的电机桨座上。将桨帽嵌入电机桨座并按压到底，沿锁紧方向旋转螺旋桨到底，松手后螺旋桨将弹起锁紧。使用同样的方法安装不带标记的螺旋桨至不带标记的电机桨座上。



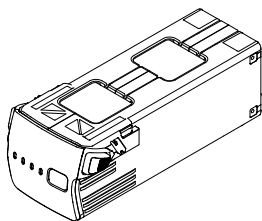
拆卸

用力按压桨帽到底，然后沿螺旋桨所示锁紧方向反向旋转螺旋桨，即可拆卸。

- ⚠ • 由于桨叶较薄，请小心操作以防意外划伤。
- 请使用 DJI 提供的螺旋桨，不可混用不同型号的螺旋桨。螺旋桨为易损耗品，如有需要，请另行购买。
- 每次飞行前请检查螺旋桨是否安装正确和紧固。
- 每次飞行前请务必检查各螺旋桨是否完好。如有老化、破损或变形，请更换后再飞行。
- 请勿贴近旋转的螺旋桨和电机，以免割伤。
- 收纳时，请根据收纳包结构正确放置飞行器，错误放置将会挤压螺旋桨，导致螺旋桨变形、动力性能下降。
- 确保电机安装牢固、电机内无异物并且能自由旋转。若电机无法自由转动，请立刻执行降落动作。请勿自行改装电机物理结构。
- 电机停止转动后，请勿立刻用手直接接触电机，否则可能造成烫伤。
- 请勿遮挡电机通风孔以及飞行器壳体上的通风孔。
- 确保飞行器电源开启后，电调有发出提示音。

智能飞行电池

DJI Mavic 3 Classic 智能飞行电池是一款容量为 5000 mAh、额定电压为 15.4 V、带有充放电管理功能的电池。该款电池采用高能电芯，并使用先进的电池管理系统。



智能飞行电池功能

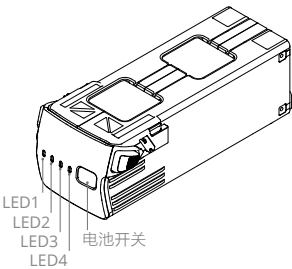
1. 电量显示：电池自带电量指示灯，可以显示当前电池电量。
2. 电池存储自放电保护：充满电后放置 3 天，自动放电至 96% 电量。累计放置并在无任何操作 9 天后，电池将放电至 60% 电量（期间可能会有轻微发热，属正常现象）以保护电池。
3. 平衡保护：自动平衡电池内部电芯电压，以保护电池。
4. 过充电保护：过度充电会严重损伤电池，当电池充满后会自动会停止充电。
5. 充电温度保护：电池温度为 5℃ 以下或 40℃ 以上时充电会损坏电池，在此温度时电池将不启动充电。
6. 充电过流保护：大电流充电将严重损伤电池，当充电电流过大时，电池会停止充电。
7. 过放电保护：过度放电会严重损伤电池。电池不用于飞行时，放电至一定电压时电池会切断输出。飞行过程中电池不会启用过放电保护。
8. 短路保护：在电池检测到短路的情况下会切断输出，以保护电池。
9. 电芯损坏检测：在电池检测到电芯损坏或者电芯严重不平衡的情况下，会提示电池已经损坏。
10. 休眠保护：当电池处于开启状态时，若未连接任何用电设备，电池在 20 分钟后关闭输出，同时会进入到关闭状态，以保持电量。当电池电量低于 5% 时，6 小时后电池将自动进入休眠状态以防止过放。此时短按电池开关电量指示灯不会亮起，使用充电器对电池充电即可唤醒。
11. 通讯：飞行器可以通过电池上的通讯接口实时获得电池信息，例如电压、电量、电流等。

⚠️ • 使用电池前请详细阅读并严格遵守 DJI 在本手册、安全概要和电池表面贴纸上的要求。未按要求使用造成的后果由用户承担。

使用智能飞行电池

查看电量

在智能飞行电池关闭状态下，短按电池开关一次，可查看当前电量。



电量指示灯可用于显示智能飞行电池充放电过程中的电量，指示灯定义如下。

○ 表示 LED 灯在指示过程中常亮 ☀ 表示 LED 灯在指示过程中有规律地闪烁
○ 表示 LED 灯熄灭

LED1	LED2	LED3	LED4	电量
○	○	○	○	电量 ≥ 88%
○	○	○	☀	75% ≤ 电量 < 88%
○	○	○	○	63% ≤ 电量 < 75%
○	○	☀	○	50% ≤ 电量 < 63%
○	○	○	○	38% ≤ 电量 < 50%
○	☀	○	○	25% ≤ 电量 < 38%
○	○	○	○	13% ≤ 电量 < 25%
☀	○	○	○	0% ≤ 电量 < 13%

开启 / 关闭

短按电池开关一次，再长按电池开关 2 秒以上，即可开启 / 关闭智能飞行电池。电池开启时，电量指示灯显示当前电池电量；电池关闭后，指示灯均熄灭。

低温使用注意事项

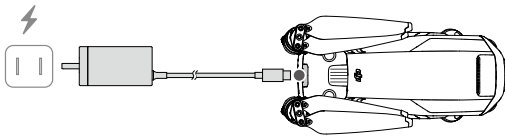
- 在低温环境（-10℃至 5℃）下使用电池，请务必保证电池满电。电池工作在低温环境下放电能力将降低，请先悬停飞行器以加热电池。
- 在 -10℃以下的环境下无法使用电池飞行。
- 当 DJI Fly App 提示功率不足时建议立刻停止飞行，待电池温度升高或充满电后再飞行。
- 在低温环境下，建议在飞行前将电池预热至 5℃以上，预热至 20℃以上更佳。
- 在低温环境下，由于电池输出功率限制，飞行器抗风能力将减小。请小心操作。
- 低温高原环境下飞行需格外谨慎。

充电

每次使用智能飞行电池前，请务必充满电。

使用 DJI 65W 便携充电器

- 1. 连接便携充电器到交流电源（100-240 V，50/60 Hz；如果需要，请使用电源转换插头）。
- 2. 在智能飞行电池关闭的状态下，连接飞行器与充电器。
- 3. 充电状态下智能飞行电池电量指示灯将会循环闪烁，并指示当前电量。
- 4. 电量指示灯全部熄灭时表示智能飞行电池已充满。请断开飞行器和充电器，完成充电。



- ⚠ • 飞行结束后智能飞行电池温度较高，须待智能飞行电池降至室温再进行充电。
 - 智能飞行电池可允许充电温度范围为 5℃至 40℃，若电池的温度不在此范围，电池管理系统将禁止充电。最佳的充电温度范围为 25 ± 3℃，在此温度范围内充电可延长电池的使用寿命。
 - 每隔 3 个月左右重新充电一次以保持电池活性。超过 3 个月未进行维护（充放电）的电池不予保修。
 - 智能飞行电池必须使用 DJI 官方指定的充电器进行充电，对于使用非 DJI 官方提供的充电器进行充电所造成的一切后果，DJI 将不予负责。
-
- 💡 • 为安全起见，电池在运输过程中需保持低电量。运输前请进行放电，飞行至低电量（如 30% 以下）。

充电过程中电量指示灯指示如下。

LED1	LED2	LED3	LED4	电量
				0% < 电量 ≤50%
				50% < 电量 ≤75%
				75% < 电量 < 100%
				充满

充电保护指示信息

电池 LED 灯可显示由于充电异常触发的电池保护的相关信息。

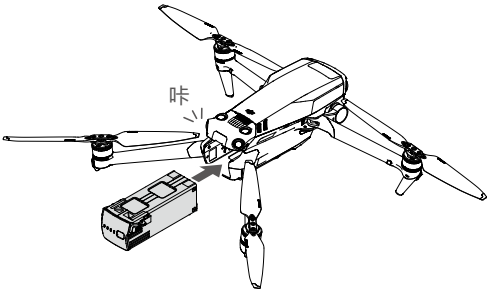
充电指示灯					
LED1	LED2	LED3	LED4	显示规则	保护项目
				LED2 每秒闪 2 次	充电电流过大
				LED2 每秒闪 3 次	充电短路

○	○	☀	○	LED3 每秒闪 2 次	充电过充导致电池电压过高
○	○	☀	○	LED3 每秒闪 3 次	充电器电压过高
○	○	○	☀	LED4 每秒闪 2 次	充电温度过低
○	○	○	☀	LED4 每秒闪 3 次	充电温度过高

排除故障（充电电流过大、充电短路、充电过充导致电池电压过高、充电器电压过高）后，重新拔插充电器恢复充电。如遇到充电温度异常，则等待充电温度恢复正常，电池将自动恢复充电，无需重新拔插充电器。

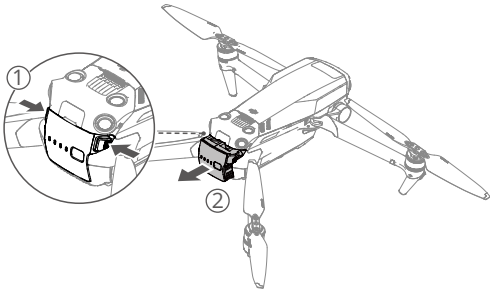
安装电池

按图示方向正确安装电池。注意将电池卡扣锁紧到位。推入时应有“咔”一声。



拆卸电池

按压电池两侧卡扣纹理部分后取出电池。

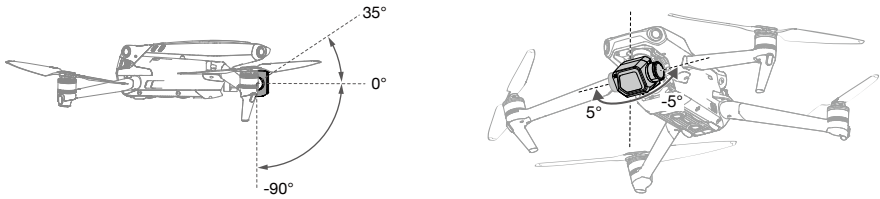


- ⚠
- 请勿在电源开启的情况下拆、装电池。
 - 确保电池安装到位。

云台相机

云台概述

三轴稳定云台为相机提供稳定的平台，使得在飞行器高速飞行的状态下，相机也能拍摄出稳定的画面。云台可控角度范围为俯仰 -90° 至 $+35^{\circ}$ ，平移 -5° 至 $+5^{\circ}$ 。



通过遥控器的云台俯仰控制拨轮可调整俯仰角度。在 DJI Fly App 相机界面长按屏幕直至出现云台角度控制条，通过上下或左右拖曳屏幕可调整云台俯仰、平移角度。

云台模式

云台可工作于跟随模式和 FPV 模式，以适应不同的拍摄需求。可在 DJI Fly App 系统设置 -> 操控页面选择云台模式。

跟随模式：云台横滚方向保持水平。用户可远程控云台俯仰角度。此模式适用于拍摄稳定画面。

FPV 模式：飞行时，云台姿态运动会模拟第一人称飞行视角。

-
- ⚠
- 起飞前请将飞行器放置在平坦开阔的地面上，请勿在电源开启后碰撞云台。
 - 云台含有精密部件，若受到碰撞或损伤，精密部件会损坏，可能会导致云台性能下降。请爱护相机云台免受物理损伤。
 - 请保持云台清洁，避免云台接触沙石等异物，否则可能会造成云台活动受阻，影响其性能。
 - 若将飞行器放置在凹凸不平的地面或草地上时地面物体碰到云台，或者云台受到过大的外力作用（例如被碰撞或被掰动）可能会导致云台电机进入保护状态。
 - 请勿在相机云台上增加任何物体，否则可能会影响云台性能，甚至烧毁电机。
 - 使用时先移除收纳保护罩再开机。储存或者运输途中，重新安装收纳保护罩以保护云台。
 - 在大雾或云中飞行时可致云台结露，导致临时故障。若出现此状况，云台干燥后即可恢复正常。
-

相机概述

哈苏 L2D-20c 采用 4/3 CMOS，有效像素 2000 万，等效焦距为 24 mm，支持原生 12.8 档动态范围和 f/2.8 至 f/11 可变光圈，可稳定拍摄 5.1K 50fps/DCI 4K 120fps 的 H.264/H.265 格式超高清视频。支持拍摄 10 bit D-Log 视频。摄影距离为 1 m 至无穷远。

- ⚠️
- 请勿将相机镜头置于有激光束的环境中（如激光表演），以免损坏相机传感器。
 - 请在标称的温湿度范围内使用及保存相机，以保持相机镜头良好的性能。
 - 对于镜头表面的脏污或灰尘，建议使用专业镜头清洁工具清洁镜头，以免损伤镜头或对画质产生影响。
 - 确保相机无任何遮挡覆盖，否则高温可能导致相机损坏，甚至烫伤您或他人。
 - 以下场景相机可能无法正确对焦：
 - a. 拍摄远处较暗的物体。
 - b. 拍摄纹理特别稀疏、或纹理重复度很高的物体。
 - c. 拍摄发光、或强烈反光的物体（例如路灯、玻璃）。
 - d. 拍摄闪烁的物体。
 - e. 拍摄快速移动的物体。
 - f. 飞行器 / 云台快速移动时进行对焦。
 - g. 对焦区域内的物体远近不同。

影像储存及导出方式

储存

DJI Mavic 3 Classic 飞行器机身内置 8GB 存储空间，可用于存储拍摄的影像，并且配备了 microSD 卡槽用于存储空间的扩展。高质量视频 / 照片的拍摄要求存储设备支持快速写入，请使用 SDXC 或 UHS-I 规格的 microSD 卡以保证拍摄性能，请详见规格参数 SD 卡推荐列表。

导出

通过高速手机快传功能可快速导出影像数据至手机。通过连接飞行器至电脑或使用读卡器导出影像数据至电脑。

- ⚠️
- 请勿在飞行器开启的时候插拔 SD 卡。录像过程中插拔 SD 卡或在电源开启的情况下拆下电池可能导致 SD 卡损坏以及存储数据丢失。
 - 为保证相机系统稳定性，将单次录像时长限制在 30 分钟以内。
 - 在使用相机拍摄前检查相机参数设置，确保参数正确。
 - 在使用本设备拍摄重要影像时，请在实际拍摄之前进行数次测试拍摄，以确保设备处于正常的工作状态。
 - 必须开启智能飞行电池，才能拷贝或下载存储于飞行器内的相片或者视频。
 - 请正确关闭智能飞行电池，否则相机的参数将不能保存，且正在录制的视频会损坏。DJI 对无法读取视频和相片造成的损失不承担任何责任。

遥控器

本章节介绍遥控器的各项功能，包括如何操控飞行器以及操作相机。

遥控器

DJI RC

DJI RC 遥控器使用 OcuSync 高清图传技术，搭配 Mavic 3 Classic 可达到 O3+ 图传标准，工作在 5.8 GHz 和 2.4 GHz 两个通信频段，并可智能切换，最大支持实时传输 1080p 60fps 高清画面。配合完备的功能按键，内置 5.5 英寸 1920 × 1080p 触摸屏，可在最大 15 千米（FCC 合规版本，无遮挡无干扰环境）通信距离内完成飞行器与相机的操作与设置。内置 GPS，Galileo 和 BeiDou 三模卫星定位模块，具备蓝牙功能。支持通过 Wi-Fi 连接至互联网。

遥控器内置扬声器，支持使用 microSD 卡扩展存储容量，将所需文件及拍摄图像保存至 microSD 卡后可方便导入电脑等其他设备。

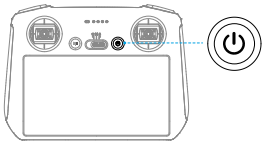
遥控器摇杆可拆卸，电池容量为 5200 mAh，能量为 18.72 Wh，最长工作时间约为 4 小时。

- 合规版本：遥控器符合当地标准。
- 操控模式：遥控器根据操控习惯分为美国手、日本手和中国手，也可以在 DJI Fly App 中自定义。建议初学者使用美国手作为操控方式。

操作

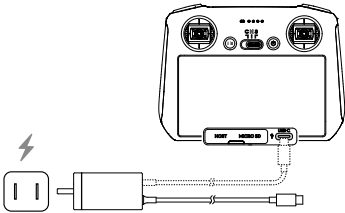
开启与关闭

短按一次电源按键，电量指示灯显示当前电量。
短按一次电源按键，再长按 2 秒以开启、关闭遥控器。



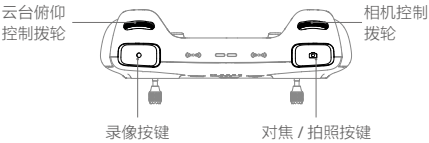
充电

连接遥控器 USB-C 接口与标配电源适配器充电。最大支持 15 W（5V/3A）充电功率，最快约 1 小时 30 分钟充满。



控制云台相机

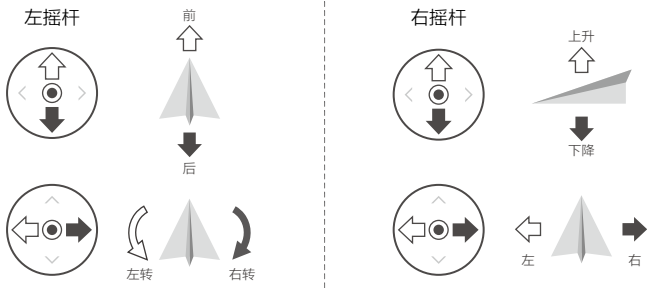
1. 对焦 / 拍照按键：半按自动对焦，全按拍照。
2. 录像按键：短按开始 / 停止录像。
3. 相机控制拨轮：拨动以控制相机平滑变焦（默认）。可在 DJI Fly 设置为焦段切换、EV、光圈、快门、ISO 调节功能。
4. 云台俯仰控制拨轮：拨动以控制云台俯仰角度。



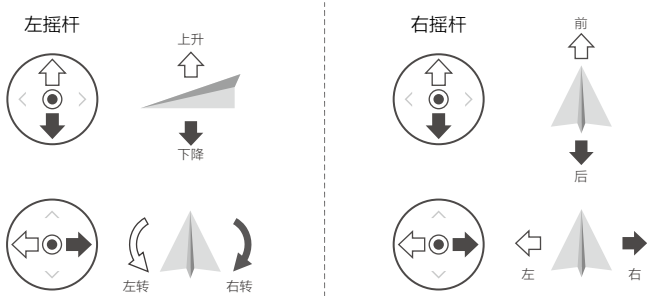
操控飞行器

遥控器摇杆操控方式分为日本手、美国手和中国手，如下图所示。

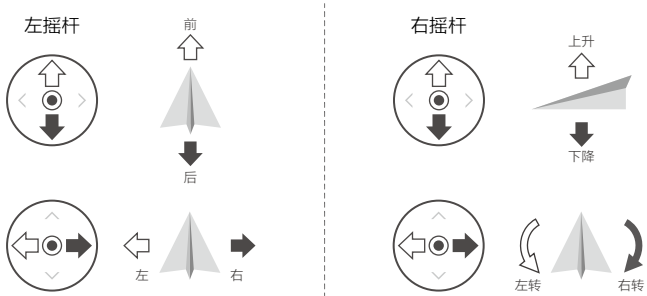
日本手 (Mode 1)



美国手 (Mode 2)

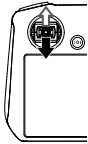
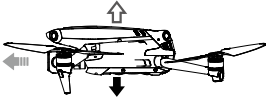
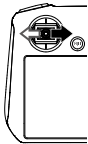
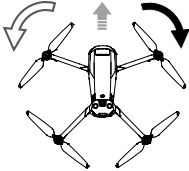
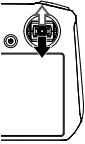
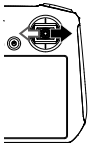


中国手 (Mode 3)



遥控器出厂时默认操控模式为美国手 (Mode 2)，本手册以美国手 (Mode 2) 为例说明遥控器的操控方式。

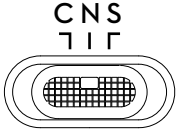
- 摇杆回中 / 中位：遥控器的摇杆处于中间位置。
- 摇杆杆量：遥控器摇杆偏离摇杆中位的偏移量。

遥控器(美国手)	飞行器 (◀为机头朝向)	控制方式
		油门杆用于控制飞行器升降。 往上推杆，飞行器升高。往下拉杆，飞行器降低。 中位时飞行器的高度保持不变（自动定高）。 飞行器起飞时，必须将油门杆往上推过中位，飞行器才能离地起飞（请缓慢推杆，以防飞行器突然急速上冲）。
		偏航杆用于控制飞行器航向。 往左打杆，飞行器逆时针旋转。往右打杆，飞行器顺时针旋转。中位时旋转角速度为零，飞行器不旋转。 摇杆杆量对应飞行器旋转的角速度，杆量越大，旋转的角速度越大。
		俯仰杆用于控制飞行器前后飞行。 往上推杆，飞行器向前倾斜，并向前飞行。往下拉杆，飞行器向后倾斜，并向后飞行。中位时飞行器的前后方向保持水平。 摇杆杆量对应飞行器前后倾斜的角度，杆量越大，倾斜的角度越大，飞行的速度也越快。
		横滚杆用于控制飞行器左右飞行。 往左打杆，飞行器向左倾斜，并向左飞行。往右打杆，飞行器向右倾斜，并向右飞行。中位时飞行器的左右方向保持水平。 摇杆杆量对应飞行器左右倾斜的角度，杆量越大，倾斜的角度越大，飞行的速度也越快。

飞行挡位切换开关

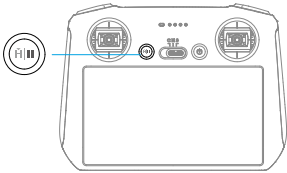
拨动该开关以切换控制飞行器的飞行模式。

图示	对应飞行模式
S	运动挡
N	普通挡
C	平稳挡



急停 / 智能返航按键

短按按键使飞行器紧急刹车并悬停，长按智能返航按键直至遥控器发出“嘀嘀”音启动智能返航，飞行器将返航至最新记录的返航点。返航过程中，短按一次此按键将结束返航。



自定义功能按键

自定义功能按键包含 C1、C2，可在 DJI Fly 操控页面自定义按键功能。

遥控器指示灯信息

状态指示灯

闪灯方式		描述
 —	红灯常亮	未连接飞行器
	红灯闪烁	飞行器电池低电量报警
 —	绿灯常亮	已连接飞行器
	蓝灯闪烁	遥控器与飞行器对频中
 —	黄灯常亮	固件升级失败
 —	蓝灯常亮	固件升级成功
	黄灯闪烁	遥控器低电量报警
	青灯闪烁	遥控器摇杆不在中位

电量指示灯

闪灯方式				电池剩余电量
				75%~100%
				50%~75%
				25%~50%
				0%~25%

遥控器提示音信息

在某些场景或当遥控器出现错误时，遥控器会发出连续“嘀嘀”的提示音。具体可见遥控器屏

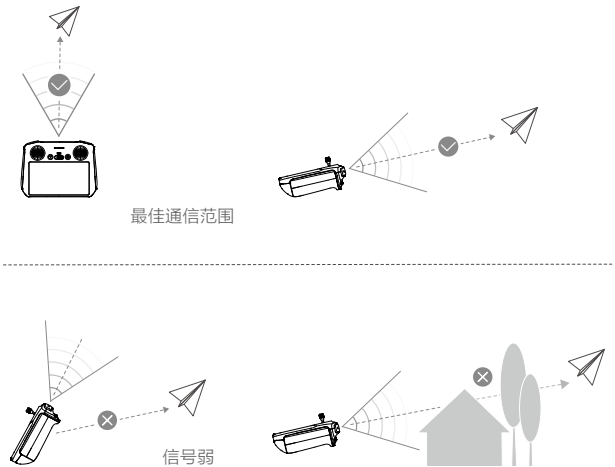
幕或 DJI Fly 实时提示。在下拉菜单中选择静音，可完全关闭遥控器提示音；通过音量调节滑动条将音量调为 0，可关闭遥控器部分提示音。

返航提示音不可取消。低电量（剩余 6% 至 10%）报警提示音可通过短按电源按键取消，当电量低于 5% 时报警提示音不可取消。

遥控器通信范围

操控飞行器时，应及时调整遥控器与飞行器之间的方位与距离，以确保飞行器总是位于最佳通信范围内。

如图所示，当遥控器正对飞行器时，可让遥控器与飞行器的信号质量达到最佳状态。



- 请勿同时使用其它同频段的通信设备，以免对遥控器信号造成干扰。
- 实际操作中，DJI Fly App 在图传信号不佳时将会进行提示，请根据提示调整遥控器方向，确保飞行器处于最佳通信范围。

遥控器对频

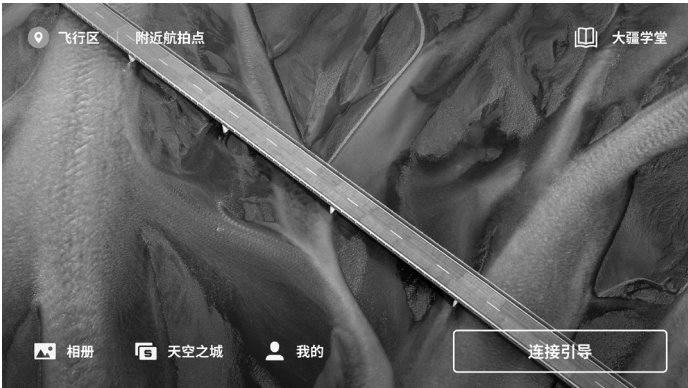
遥控器与飞行器呈套装形式购买时，出厂时已与飞行器对频，开机激活后可直接使用。其他情况下，请使用以下方法进行对频。

- 1. 开启飞行器及遥控器。
- 2. 运行 DJI Fly。
- 3. 在相机界面，点击 ●●● 图标后进入操控界面，点击“配对飞机”。
- 4. 长按飞行器电源按键 4 秒以上，成功进入对频后飞行器将发出“嘀”一声提示音，对频成功将发出“嘀嘀”两声提示音，遥控器电量指示灯由闪烁变为常亮。

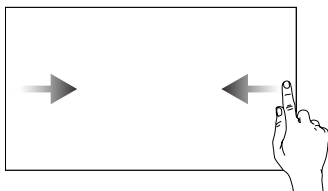
- 📶 • 对频时请保持飞行器与遥控器的距离在 0.5 m 以内。
 - 如果使用新遥控器与飞行器成功对频，则原遥控器不再与飞行器连接。
 - 关闭蓝牙及 Wi-Fi 会带来更好的图传体验。
-
- ⚠️ • 每次飞行前，确保遥控器电量充满。遥控器低电量时将会发出提示音。
 - 遥控器闲置 5 分钟后将发出报警，拨动摇杆或按下任意按键可让遥控器恢复为正常工作状态。闲置超过 6 分钟将自动关机。
 - 每隔 3 个月左右重新充电一次以保持电池活性。
-

触摸屏操作

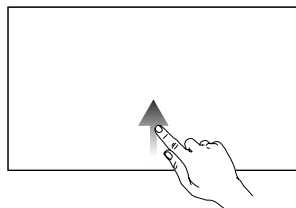
主页



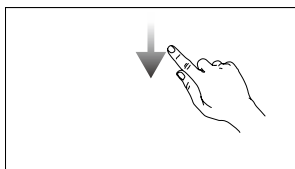
手势操作



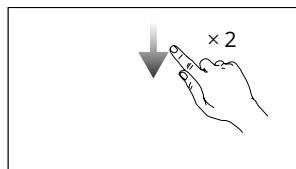
返回操作：从屏幕左右边缘向内滑动



返回 DJI Fly：从屏幕底部边缘向上滑动



打开状态栏：在 DJI Fly 界面时，从屏幕顶部边缘向下滑动。状态栏包括时间、遥控器电量、网络连接状态等信息。



打开快捷面板界面：在 DJI Fly 界面时，从屏幕顶部边缘连续向下滑动两次

快捷面板界面



1. 通知中心

显示系统通知。

2. 系统设置

点击可进入系统设置菜单。可进行网络、蓝牙、声音等系统设置，并且可以查看功能指南快速了解遥控器按键及指示灯信息。

3. 快捷方式

- ◁：单击可开启 / 关闭 Wi-Fi 网络。长按可选择或设置需要连接的 Wi-Fi 网络。
- ✱：单击可开启 / 关闭蓝牙连接。长按可进行蓝牙连接设置。
- ✈：飞行模式。关闭 Wi-Fi 和蓝牙功能。
- 🔇：静音。屏蔽系统消息弹窗，并且完全关闭遥控器提示音。
- 📹：屏幕录制。单击开启录屏功能。需要插入 microSD 卡后才可使用。
- 🖼：屏幕截图。单击后将会返回当前画面进行截屏。需插入 microSD 卡后才可使用。
- 📁：移动数据。

4. 屏幕亮度调节

拖动滑动条可调节屏幕亮度。

5. 音量调节

拖动滑动条调节媒体音量。

遥控器高级功能

指南针校准

在强干扰或磁场区域使用遥控器，可能出现遥控器指南针需要校准的情况，此时系统将会弹出校准提示。请按照系统提示进行校准。其它情况，可按照以下步骤进行指南针校准：

1. 开启遥控器，进入快捷面板界面。
2. 选择系统设置 ，下滑选择指南针，点击进入指南针校准。
3. 根据屏幕动画提示，翻转遥控器。
4. 屏幕提示“校准成功”，则遥控器指南针校准成功。

DJI RC-N1

RC-N1 遥控器配合 Mavic 3 Classic 飞行器，可达到 O3+ 图传标准，配合完备的功能按键可在最大 15 km（FCC 合规版本，无遮挡无干扰环境）通信距离内完成飞行器与相机的操作与设置，并可通过 DJI Fly App 在移动设备实时显示高清画面。伸缩式移动设备支架可稳定放置移动设备，可拆卸设计的摇杆使遥控器更方便收纳。

无干扰无遮挡环境下，可以保证流畅的 1080p 60fps 高清图传（视手机性能而定），同时支持 2.4 GHz 和 5.8 GHz 双频段，并通过智能算法自行调整。

遥控器内置 5200 mAh、18.72 Wh 电池，最长工作时间约为 6 小时。具备给移动设备充电功能，充电能力为 500 mA@5 V。连接安卓设备时，可直接为安卓设备充电；连接 iOS 设备时，若 DJI Fly App 开启允许充电功能（默认关闭），则可为 iOS 设备充电，在遥控器重启后需要重新打开该功能。

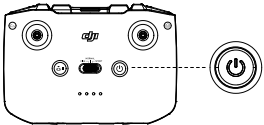
- 合规版本：遥控器符合当地标准。
- 操控模式：遥控器根据操控习惯分为美国手、日本手和中国手，也可以在 DJI Fly App 中自定义。建议初学者使用美国手作为操控方式。

操作

开启与关闭

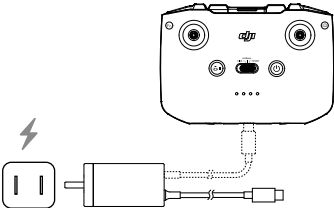
短按一次电源按键，电量指示灯显示当前电量。
若电量不足请给遥控器充电。

短按一次电源按键，再长按 2 秒以开启、关闭遥控器。



充电

连接遥控器 USB-C 接口与标配电源适配器充电。

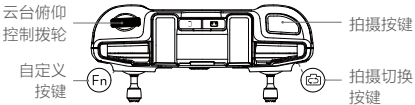


控制云台相机

拍摄按键：短按一次拍照或开始 / 停止录像。

拍摄切换按键：短按一次切换拍照或录像。

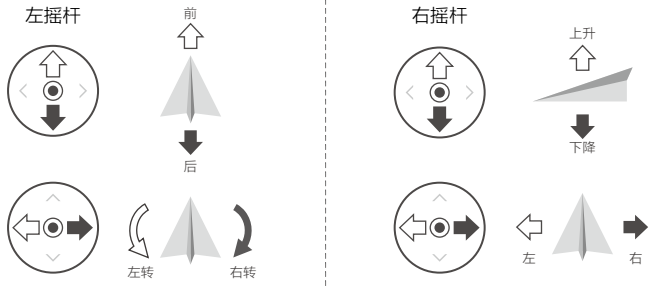
云台俯仰控制拨轮：拨动以控制云台俯仰角度。



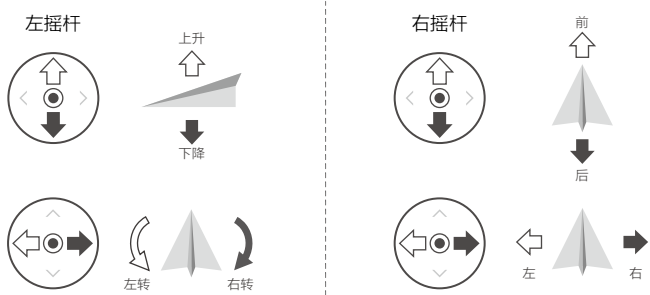
操控飞行器

遥控器摇杆操控方式分为日本手、美国手和中国手，如下图所示。

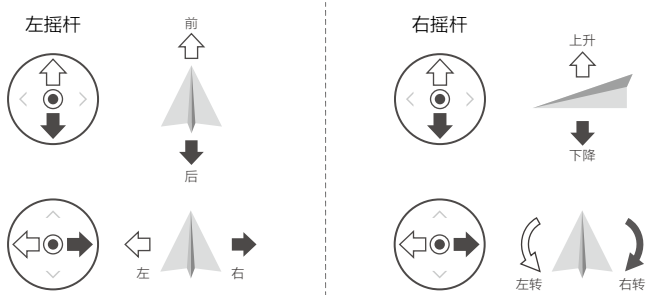
日本手 (Mode 1)



美国手 (Mode 2)

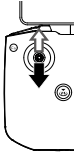
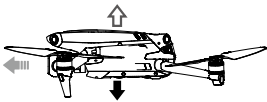
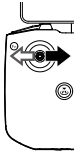
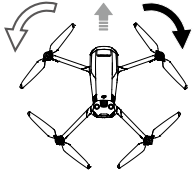


中国手 (Mode 3)



遥控器出厂时默认操控模式为美国手 (Mode 2)，本手册以美国手 (Mode 2) 为例说明遥控器的操控方式。

- 摇杆回中 / 中位：遥控器的摇杆处于中间位置。
- 摇杆杆量：遥控器摇杆偏离摇杆中位的偏移量。

遥控器(美国手)	飞行器 (◀ 为机头朝向)	控制方式
		油门杆用于控制飞行器升降。 往上推杆, 飞行器升高。往下拉杆, 飞行器降低。 中位时飞行器的高度保持不变(自动定高)。 飞行器起飞时, 必须将油门杆往上推过中位, 飞行器才能离地起飞(请缓慢推杆, 以防飞行器突然急速上冲)。
		偏航杆用于控制飞行器航向。 往左打杆, 飞行器逆时针旋转。往右打杆, 飞行器顺时针旋转。中位时旋转角速度为零, 飞行器不旋转。 摇杆杆量对应飞行器旋转的角速度, 杆量越大, 旋转的角速度越大。
		俯仰杆用于控制飞行器前后飞行。 往上推杆, 飞行器向前倾斜, 并向前飞行。往下拉杆, 飞行器向后倾斜, 并向后飞行。中位时飞行器的前后方向保持水平。 摇杆杆量对应飞行器前后倾斜的角度, 杆量越大, 倾斜的角度越大, 飞行的速度也越快。
		横滚杆用于控制飞行器左右飞行。 往左打杆, 飞行器向左倾斜, 并向左飞行。往右打杆, 飞行器向右倾斜, 并向右飞行。中位时飞行器的左右方向保持水平。 摇杆杆量对应飞行器左右倾斜的角度, 杆量越大, 倾斜的角度越大, 飞行的速度也越快。

飞行档位切换开关

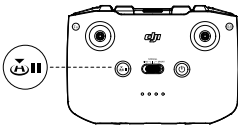
拨动该开关以切换控制飞行器的飞行模式。

图示	对应飞行档位
Sport	运动挡
Normal	普通挡
Cine	平稳挡



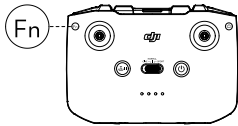
急停 / 智能返航按键

短按按键使飞行器紧急刹车并悬停；当飞行器在智能返航、自动降落时，短按按键退出当前功能。长按按键直至蜂鸣器发出“嘀嘀”音启动智能返航，飞行器将返航至最新记录的返航点。返航过程中，短按一次此按键将结束返航。



自定义功能按键

在 DJI Fly 操控页面可自定义该按键功能，包括云台回中 / 朝下、补光灯开关、定速巡航等功能。

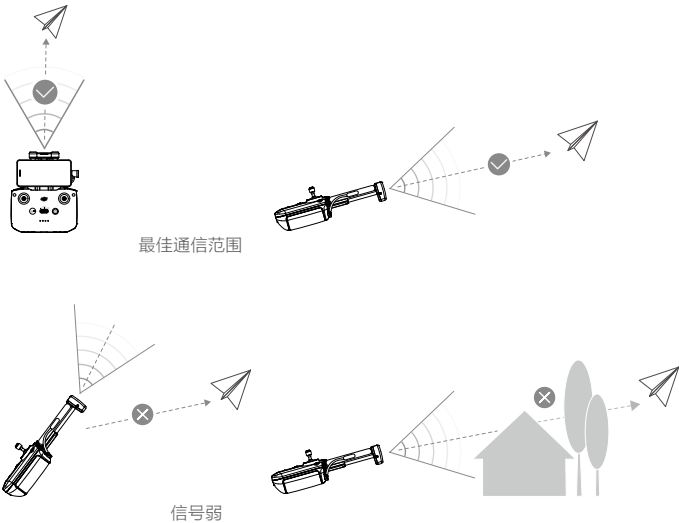


遥控器提示音

返航提示音不可取消。低电量（剩余 6% 至 15%）报警提示音可通过短按电源按键取消，当电量低于 5% 时报警提示音不可取消。

遥控器通信范围

操控飞行器时，应及时调整遥控器与飞行器之间的方位与距离，确保飞行器总是位于最佳通信范围内。



遥控器对频

遥控器与飞行器对频之后才能使用。对频步骤如下：

1. 开启飞行器及遥控器。
2. 连接移动设备，运行 DJI Fly。
3. 在相机界面，点击  图标后进入操控界面，点击“配对飞机”。
4. 长按飞行器电源按键 4 秒以上，成功进入对频后飞行器将发出“嘀”一声提示音，对频成功将发出“嘀嘀”两声提示音，遥控器电量指示灯由闪烁变为常亮。



- 对频时请保持飞行器与遥控器的距离在 0.5 m 以内。
- 如果使用新遥控器与飞行器成功对频，则原遥控器不再与飞行器连接。
- 关闭移动设备的蓝牙及 Wi-Fi 会带来更好的图传体验。



- 每次飞行前，确保遥控器电量充满。遥控器低电量时将会发出提示音。
 - 遥控器闲置 5 分钟后将发出报警，拨动摇杆或按下任意按键可让遥控器恢复为正常工作状态。闲置超过 6 分钟将自动关机。
 - 使用移动设备支架夹持移动设备时，务必压紧避免移动设备滑落。
 - 每隔 3 个月左右重新充电一次以保持电池活性。
-

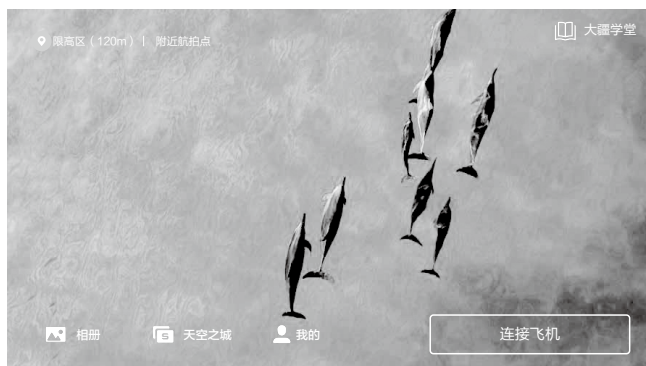
DJI Fly App

本章节介绍 DJI Fly App 的的主要功能。

DJI Fly App

主 页

运行 DJI Fly 后进入主页。



附近航拍点

查看或分享附近合适的飞行或拍摄地点，可了解限飞区域的相关信息，以及预览不同地点的航拍图集。

大疆学堂

点击页面右上角进入大疆学堂，可在此选择产品类型，查看相应产品的功能教程、玩法攻略、飞行安全和说明书。

相册

访问 DJI Fly、飞机相册及本地相册。点击创作，选择模板功能，导入素材后将自动生成相应模板视频；选择高级功能，用户可自行剪辑视频。

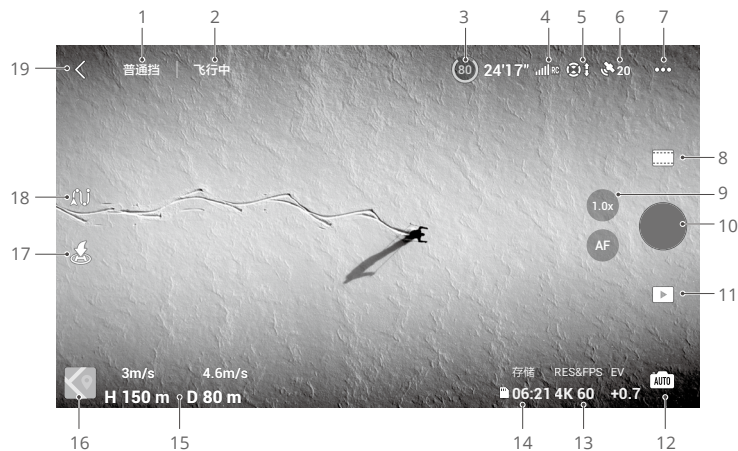
天空之城

观看天空之城精彩视频及图片。

我的

查看账户信息及飞行记录；访问 DJI 论坛、DJI 商城；使用找飞机功能；其它设置如固件更新、飞行界面、清除缓存、隐私、语言等。

相机界面



- 1. 飞行挡位
普通挡：显示当前飞行挡位。
- 2. 飞行器状态指示栏
飞行中：显示飞行器的飞行状态以及各种警示信息。
- 3. 智能飞行电池信息栏
(80) 24'17"：显示当前智能飞行电池电量百分比及剩余可飞行时间。点击可查看更多电池信息。
- 4. 图传信号强度
[signal bars]：显示当前飞行器与遥控器之间的图传信号强度。
- 5. 视觉系统状态
[visual system icon]：图标左边部分表示水平全向视觉系统状态，右边部分表示上、下视觉系统状态。图标白色表示视觉系统工作正常，红色表示视觉系统关闭或工作异常，此时无法躲避障碍物。
- 6. GNSS 状态
[GNSS icon] 20：用于显示 GNSS 信号强弱。点击可查看具体 GNSS 信号强度。当图标显示为白色时，表示 GNSS 信号良好，可刷新返航点。
- 7. 系统设置
...：系统设置包括安全、操控、拍摄、图传和关于页面。

安全

辅助飞行

避障行为	选择“绕行”或“刹停”后，表示打杆飞行中，打开水平全向视觉系统，关闭后表示飞行器无避障功能
------	---

绕行安全程度	可选择标准和激进两种
显示雷达图	开启后，界面将显示实时障碍物检测雷达图

- 返航：可设置返航路线、返航高度和更新返航点。
- AR 设置：可选择在相机界面是否显示 AR 返航点、AR 返航轨迹、近地投影。
- 虚拟护栏：设置飞行最大高度、最远距离。
- 传感器状态：查看 IMU 和指南针状态，如有异常请按提示校准。
- 电池：点击查看电池信息详情，包括电芯状态、电池序列号和电池循环次数。
- 补光灯：可设置补光灯自动、打开或关闭。未起飞时请勿打开补光灯。
- 前机臂灯：可设置为打开或自动。自动模式下，相机拍摄过程中将熄灭前机臂灯，保障拍摄效果。
- 飞行解禁：点击查看飞行解禁相关信息。
- 找飞机：利用地图查找飞行器位置。

安全高级设置

飞行器失联行为	当遥控器失去信号时，飞行器失联行为可选择返航、降落或悬停。
空中紧急停桨设置	空中紧急停桨设置为“仅故障时”表示仅当飞行器在空中检测到严重故障（如：空中受到撞击、飞行器不受控制急速上升或下降、飞行器姿态不受控制连续翻滚、电机堵转等）时，执行掰杆动作才可以停止电机；“任意时刻”表示任何时候执行掰杆动作均可以停止电机。务必注意：空中停机将造成飞行器坠毁。
视觉定位与避障	关闭后飞行器只能依靠 GNSS 定位保持悬停，全向避障功能将失效，飞行器下降到地面附近不会主动减速，请谨慎关闭。云雾场景下或降落方向上有障碍物但不得降落时，可暂时关闭视觉定位与避障，普通飞行场景请保持开启。重启飞行器后视觉定位与避障默认开启。 该功能只在手动打杆飞行时生效，自动返航、自动降落、智能功能等自动模式不生效。
AirSense	AirSense 开启后，DJI Fly 将在检测到附近空域有载人飞机时发出警示。使用 AirSense 前务必仔细阅读 DJI Fly App 内弹窗显示的《DJI AirSense 空中感知和预警系统使用条款》。请务必遵循当地法律法规使用 AirSense 功能。

操控

飞行器设置

单位	可设置为公制或英制
目标扫描开关	在单拍和普通录像下打开目标扫描开关后，飞行器将自动扫描目标并显示预选目标点

操控手感设置	允许用户设置不同飞行挡位下飞行器与云台的操控手感参数，包括飞行器最大水平速度、最大上升速度、最大下降速度、最大转向速度、转向平滑度、刹车灵敏度及 Expo 曲线；云台最大俯仰速度、俯仰平滑度
--------	---

⚠️ • 刹车灵敏度越大，松开摇杆后飞行器的刹车距离越短；刹车灵敏度越小，松开摇杆后飞行器的刹车距离越长，请注意飞行安全。

云台设置：包括云台模式设置、云台校准或控制云台回中或朝下。

遥控器设置：包括选择摇杆模式（日本手、美国手、中国手、自定义），遥控器自定义按键功能设置、以及遥控器校准入口。

室外飞行教学：点击观看飞行教学。

配对飞机：遥控器未与飞行器配对时，请点击配对。

拍摄

相机参数设置：当选择不同拍摄模式时，可设置参数有所不同。

拍摄模式	可设置参数
拍照	照片格式、照片尺寸
录像	视频格式、色彩、编码格式、视频码率及视频字幕
大师镜头	视频格式、色彩、编码格式、视频码率及视频字幕
一键短片	视频格式、色彩、编码格式、视频码率及视频字幕
延时摄影	成片质量、原片类型、取景框开关、视频格式
全景	原片类型

通用设置：抗闪烁、直方图、峰值等级、过曝提示、辅助线、白平衡等设置。

存储设置：可选择拍摄素材存储至 SD 卡或机身内部，SD 卡及机身存储格式化，以及录制视频时进行缓存开关。

重置相机参数：点击将相机参数恢复至出厂设置。

图传

选择直播平台（DJI RC 不支持）、图传频段以及信道模式切换方式。

关于

设备名称、Wi-Fi 名称、设备型号、App 版本、固件版本号、飞行安全数据、设备序列号等信息。点击重置所有设置，可将相机、云台、飞行安全所设置的参数恢复至出厂模式。

8. 拍摄模式

拍照：单拍、AEB 连拍、连拍、定时拍。

 录像：普通、夜景及慢动作。普通录像时支持数码变焦。夜景模式可获得更好的降噪效果及更纯净的夜景画面，支持最高 ISO 12800 的感度选择。



- 夜景模式当前仅支持 4K 30fps 规格。
- 进入夜景模式后避障功能将关闭，请谨慎飞行。
- 飞行器触发返航或降落时将从夜景模式退出至拍照模式。
- 飞行器正在返航或降落时不能使用夜景模式。
- 夜景模式下不支持焦点跟随。

大师镜头：根据目标类型及距离，自动进行多个运镜的组合拍摄并合成视频。

一键短片：渐远、冲天、环绕、螺旋、彗星、小行星。

延时摄影：自由、环绕、定向、轨迹。

全景：球形、180°、广角、竖拍。

9. 数字变焦及对焦



录像模式下显示数字变焦倍率。

AF / MF：为对焦按钮，点击图标可切换对焦方式，长按图标可唤出对焦条。

10. 拍摄按键



点击该按键可触发相机拍照或开始 / 停止录像。

11. 回放



点击查看已拍摄视频及照片。

12. 相机挡位切换



AUTO：拍照模式下，点击切换 Auto 和 Pro 挡，不同挡位下可设置参数不同。Pro 挡位下，抗闪烁功能仅在快门和 ISO 均为自动时生效。

13. 拍摄参数



显示当前拍摄参数。点击可进入设置。

14. 存储信息栏



显示当前 SD 卡及机身存储容量。点击可展开详情。

15. 飞行状态参数

D 80m：飞行器与返航点水平方向的距离。

H 150m：飞行器与返航点垂直方向的距离。

4.6m/s：飞行器在水平方向的飞行速度。

3m/s：飞行器在垂直方向的飞行速度。

16. 地图 / 姿态球 / 飞行辅助影像

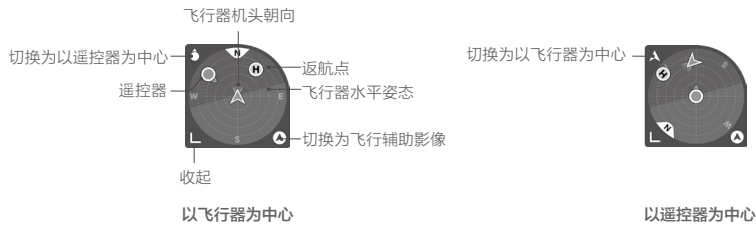


点击可展开小地图，点击小地图中心位置可从相机界面切换到地图界面。小地图支持切换为姿态球。

- 小地图：在屏幕左下角显示地图，方便用户在观察相机界面的同时，也能查看飞行器和遥控器各自的实时位置和朝向、返航点位置、飞行轨迹等。

朝北锁定	将地图锁定为北面朝上显示。点击后可切换为根据遥控器实时朝向显示，即地图跟随遥控器朝向改变而旋转。
智能比例尺	点击 +/- 图标，可轻微放大或缩小地图画面。
切换为姿态球	点击切换为姿态球。
收起	点击关闭地图显示。

- 姿态球：方便用户在观察相机界面的同时，也能查看飞行器和遥控器的相对位置和朝向、返航点位置、飞行器水平姿态等。此外，支持切换以飞行器 / 遥控器为中心。



切换为以飞行器 / 遥控器为中心	点击可将姿态球切换为以飞行器 / 遥控器为中心进行显示。
飞行器机头朝向	指示飞行器机头朝向。在以飞行器为中心的情况下，改变飞行器机头朝向时，姿态球上其他元素将围绕飞行器图标转动，飞行器图标箭头方向保持朝上显示不变。
飞行器水平姿态	指示飞行器水平姿态（包括俯仰和横滚）。飞行器原地悬停时，深蓝色面积应保持水平且占据姿态球面积的一半，若非水平状态，说明此时风速较大导致飞行器倾斜，应注意飞行安全。飞行过程中，深蓝色面积根据飞行器的水平姿态实时变化。
切换为飞行辅助影像	点击切换为飞行辅助影像。
收起	点击关闭姿态球显示。
返航点	返航点的位置。手动返航时，将飞行器机头朝向调整至对准返航点方向后，再进行返航。
遥控器	圆点表示遥控器位置，圆点上的小箭头指示遥控器朝向。飞行时及时调整遥控器朝向，确保小箭头指向飞行器图标，以获得最佳信号质量。

飞行辅助影像：为辅助用户飞行，观察飞行方向上的障碍物，在水平全向视觉系统支持下，飞行辅助影像随水平速度方向变化，自动切换前、后、左、右的视觉传感器画面。



飞行器当前水平速度	线条朝向指示飞行器当前水平速度方向，线条长短指示飞行器水平速度大小。
飞行辅助影像方向	指示飞行辅助影像画面朝向，长按可锁定飞行辅助影像画面方向。
切换为小地图	点击切换为小地图。
收起	点击关闭飞行辅助影像。
最大化	点击可将飞行辅助影像最大化。
锁定	指示飞行辅助影像画面方向已锁定，点击可取消锁定。

17. 自动起飞 / 降落 / 智能返航

- ⬆️ / ⬆️: 点击展开控制面板，长按使飞行器自动起飞或降落。
- 🔄: 点击该图标飞行器将即刻自动返航降落并关闭电机。

18. 航点飞行

- ⏏️: 点击开启 / 退出航点飞行功能。

19. 返回

- ⏪: 轻触此按键，返回主页

在相机界面中长按，唤出云台角度控制条，唤出后在屏幕上拖曳可控制云台俯仰及平移角度。点击屏幕可触发点对焦 / 点测光。在不同的对焦模式、曝光模式和测光模式下，点击屏幕将触发不同的对焦 / 测光显示情况。触发点测光后，长按屏幕会锁定当前曝光，再次长按屏幕或点击其它区域可解锁曝光。

- ⚠️ • 使用 DJI Fly App 前请确保设备电源充足。
- 使用 DJI Fly App 需要使用蜂窝移动数据，请联系您的移动设备数据提供商获取最新的数据流量资费标准。
- 当您在手机上使用 DJI Fly App 时，请将注意力集中在操控飞行器上，切勿在飞行过程中接听来电，收发短信或使用其他手机功能。
- 在使用 DJI Fly App 期间，仔细阅读所有弹出的安全提示、警示信息以及免责声明。务必了解当地的相关法律法规。您将对所有违反当地法律法规的飞行行为负责。
 - a. 阅读并理解在使用自动起飞和降落时弹出的警示信息。
 - b. 阅读并理解在设定超过高度限定范围时弹出的警示信息以及免责声明。

- c. 阅读并理解在切换飞行挡位时弹出的警示信息以及免责声明。
 - d. 阅读并理解在禁飞区及禁飞区附近时弹出的警示信息以及免责声明。
 - e. 阅读并理解使用智能飞行功能时弹出的警示信息以及免责声明。
 - 当 DJI Fly App 提示用户需降落飞行器时，务必及时将飞行器降落至安全地点。
 - 每次飞行前，务必根据 DJI Fly App 提供的飞行前检查列表进行各项检查。
 - 首次使用 DJI Fly App 时，App 将指引用户体验飞行教学功能，学习飞行器操控技巧。
 - 地图界面中使用的地图需从互联网下载。使用该功能前，建议将移动设备接入互联网以缓存地图。
 - 使用 DJI Fly App 前，您须同意 DJI Fly App 使用条款及 DJI 隐私政策。该使用条款及隐私政策限制了 DJI 的部分法律责任，请在 App 内仔细阅读。
-

飞 行

本章节介绍了飞行注意事项，飞行限制区域以及飞行器注意事项。

飞行

安装准备完成后，请先进行飞行培训或训练。飞行时请选择合适的飞行环境飞行。请勿超过安全飞行高度。飞行时需严格遵守当地法律法规。飞行前务必阅读《安全概要》以了解安全注意事项。

飞行环境要求

1. 恶劣天气下请勿飞行，如大风（风速 12 m/s 及以上）、下雪、下雨、有雾天气等。
2. 选择开阔、周围无高大建筑物的场所作为飞行场地。大量使用钢筋的建筑物会影响指南针工作，而且会遮挡 GNSS 信号，导致飞行器定位效果变差甚至无法定位。建议飞行器至少距离建筑物 5 m 以上。
3. 飞行时，请保持在视线内控制，远离障碍物、人群、水面（建议距离水面 3 m 以上）等。
4. 请勿在有高压线，通讯基站或发射塔等区域飞行，以免遥控器受到干扰。
5. 请勿在海拔 6000 m 以上起飞。在高海拔地区飞行时，由于环境因素导致飞行器电池及动力系统性能下降，飞行性能将会受到影响，请谨慎飞行。
6. 飞行器刹车距离受飞行环境海拔影响，海拔越高，刹车距离越大。在海拔大于 3000 m 地区飞行时，用户应预留至少 20 m 的垂直刹车距离，25 m 的水平刹车距离，以保障飞行安全。
7. 在南北极圈内飞行器无法使用 GNSS 飞行，可以使用视觉系统飞行。
8. 请勿在移动的物体表面起飞（例如行进中的汽车、船只）。

飞行限制

GEO 地理围栏系统

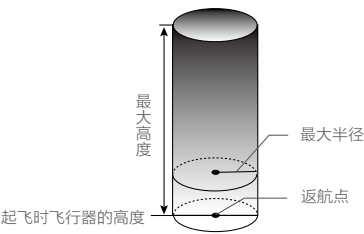
DJI 独立研发的 GEO 地理围栏系统是一个全球信息系统，通过提供与飞行安全和限制相关的信息协助用户制定飞行决策，并实时更新相关信息实现限飞区飞行限制功能。考虑部分用户的特殊飞行需求，如需要在限飞区内执行飞行任务，GEO 地理围栏系统同时提供限飞区解禁功能，用户可根据飞行区域的限制程度，采取相应的方式完成解禁申请。GEO 地理围栏系统不代表与当地法律法规一致，用户在每次飞行前，须自行咨询当地法律法规及监管要求，并对自身的飞行安全负责。更多 GEO 地理围栏系统信息，请访问 <https://www.dji.com/flysafe>。

飞行限制功能

出于飞行安全考虑，DJI 飞行器默认开启 GEO 地理围栏系统飞行限制功能，包括 GEO 地理围栏系统的限飞区飞行限制以及高度和距离限制，帮助用户安全使用本产品。GNSS 有效时，限飞区飞行限制与高度和距离限制共同影响飞行；否则，飞行器仅受高度限制。

限高限低和距离限制

限高与限低高度用于限制飞行器的飞行高度，最大半径用于限制飞行器的飞行距离。用户可以在 DJI Fly App 中设置。



GNSS 生效时

	飞行限制	DJI Fly App
最大高度	飞行高度将不能超过 DJI Fly App 中设置的最大高度	提示已达到最大限飞高度
最大半径	飞行器距离返航点的距离将不能超过 DJI Fly App 中设置的最大半径	提示已达到最大限飞距离

仅视觉定位系统生效时

	飞行限制	DJI Fly App
最大高度	GNSS 信号欠佳时，限飞高度为 30 m。GNSS 信号欠佳且环境光线过暗时，限飞高度为 3 m。	提示已达到最大限飞高度
最大半径	无限制，无提示	

- 
- 在每次上电过程中，若出现过一次 GNSS 信号等级大于或等于 2 时，限飞高度 3 m 或 30 m 的限制将自动解除，此后 GNSS 信号再次变弱时飞行器将不受高度限制。
 - 飞行器由于惯性冲出限制边界后，遥控器仍有控制权，但不能继续让飞行器继续靠近限制飞行区域。
 - 为保证飞行安全，请尽量避开机场、高速公路、火车站、地铁站以及市区等区域进行飞行，尽量在视距范围内飞行。

禁飞区

限飞区是指 GEO 系统动态设定的各类飞行功能受到限制的区域，划分为禁飞区、授权区、警示区、加强警示区、限高区等。飞行用户可以通过 DJI Fly App 实时获取相关信息，包含但不限于机场、大型活动现场、突发事件（如森林火灾等）、核电站、监狱、政府大楼及军事设施等。系统默认开启飞行限制功能，并在可能引起安全问题的区域内限制无人机起飞或飞行。DJI 官方网站上公布了全球已被飞行限制功能覆盖的限飞区域列表，详情请参考：<https://www.dji.com/flysafe/geo-map>。

飞行解禁

结合用户实际需求，DJI 提供了授权区解禁（Self-Unlocking）、特殊解禁（Custom Unlocking）。可通过网页端申请解禁。

授权区解禁是针对授权区进行解禁。用户可以选择在网页端 <https://fly-safe.dji.com> 申请解禁证书，通过 DJI Fly 同步解禁证书后进行解禁操作。也可以在授权区内执行起飞操作，根据 DJI Fly 弹窗提示解禁授权区。

特殊解禁是针对用户的特殊需求，为用户划定特殊飞行区域的一种解禁模式，此解禁按照用户解禁区域、需求不同，需用户提供不同的飞行许可文件，当前所有国家和地区的用户可通过网页端 <https://fly-safe.dji.com> 进行申请。

-
-  • 为保证飞行安全，飞行器在进入解禁区域后，将无法飞出解禁区域，若返航点刷新在解禁区域外，飞行器将无法顺利返航。
-

飞行前检查

1. 遥控器、智能飞行电池以及移动设备是否电量充足。
2. 螺旋桨是否正确安装。
3. 前、后机臂是否完全展开。
4. 电源开启后相机和云台是否正常工作。
5. 开机后电机是否能正常启动。
6. DJI Fly App 是否正常运行。
7. 确保摄像头清洁。
8. 务必使用原厂配件或经过 DJI 认证的配件。使用非原厂配件有可能对飞行器的安全使用造成危险。

自动起飞 / 自动降落

自动起飞

用户可选择使用自动起飞功能：

1. 打开 DJI Fly App, 进入相机界面。
2. 根据界面提示，进行飞行前检查。
3. 确认安全起飞条件后，点击“”，长按按钮确定起飞。
4. 飞行器自动起飞，并于距离地面 1.2 m 处悬停。

自动降落

用户可选择使用自动降落功能：

1. 确认安全降落条件，点击“”，长按按钮确定进入自动降落。
2. 飞行器下降过程中，用户可以通过点击屏幕的  按钮可以退出自动降落过程。
3. 视觉系统正常工作时，降落保护生效。
4. 飞行器降落至地面并自行关闭电机。

 请选择合适的场地降落。

手动启动 / 停止电机

启动电机

执行掰杆动作可启动电机。电机起转后，请马上松开摇杆。

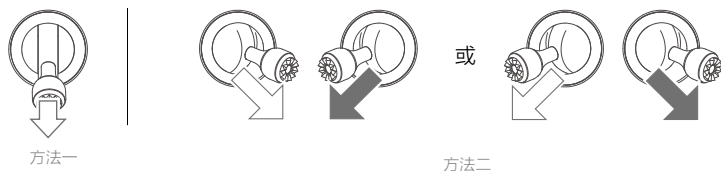


停止电机

电机起转后，有两种停机方式：

方法一：飞行器着地之后，将油门杆推到低的位置并保持，1 秒后电机停止。

方法二：飞行器着地之后，执行掰杆动作，2 秒后电机停止。停止后松开摇杆。



空中停机

空中停机将造成飞行器坠毁。默认仅当飞行器在空中检测到严重故障（如：空中受到撞击、飞行器不受控制急速上升或下降、飞行器姿态不受控制连续翻滚、电机堵转等）时，执行掰杆动作 2 秒才可以停止电机。可在 DJI Fly 中更改设置。

基础飞行

基础飞行步骤

1. 把飞行器放置在平整开阔地面上，用户面朝机尾。
2. 开启遥控器和飞行器。
3. 运行 DJI Fly App，进入相机界面。
4. 等待飞行器自检完成，DJI Fly 无异常提示即可启动电机。
5. 往上缓慢推动油门杆，让飞行器平稳起飞。
6. 下拉油门杆使飞行器下降。
7. 落地后，将油门杆拉到最低的位置并保持 1 秒以上直至电机停止。
8. 停机后依次关闭飞行器和遥控器电源。

航拍提示和技巧

1. 执行飞行前检查。
2. 选择合适的云台工作模式。
3. 推荐在普通挡或平稳挡下进行拍照或录影。
4. 选择晴朗、少风的天气进行拍摄。
5. 根据拍摄需求设置相机，例如照片格式，曝光度等。
6. 飞行前可进行试飞，以帮助规划航线和取景。
7. 飞行过程中尽量小幅度地推杆以使飞行器平稳地飞行。

 • 起飞时务必将飞行器放置于平稳固定的平面上，不支持手持以及掌上起飞或降落。

附 录

附 录

规格参数

飞行器	
起飞重量	895 g
尺寸（长 × 宽 × 高）	折叠（不带桨）：221 mm × 96.3 mm × 90.3 mm 展开（不带桨）：347.5 mm × 283 mm × 107.7 mm
对角线轴距	380.1 mm
上升速度	1 m/s-8 m/s（运动挡） 1 m/s-6 m/s（普通挡） 1 m/s-6 m/s（平稳挡）
下降速度	1 m/s-6 m/s
水平飞行速度 （海平面附近无风情况下）	1 m/s-15 m/s（平稳挡 / 普通挡） 1 m/s-21 m/s（运动挡） 欧盟地区运动挡飞行最高速度不高于 19 m/s
最大起飞海拔高度	6000 m
最长飞行时间	46 分钟（无风环境 32.4 Km/h 匀速飞行）
最长悬停时间	40 分钟（无风环境）
最大续航里程	30 km
最大可抗风速度	12 m/s
最大可倾斜角度	35°
最大旋转角速度	200° /s
工作环境温度	-10℃ 至 40℃
GNSS	GPS + Galileo + BeiDou
悬停精度	垂直：± 0.1 m（视觉定位正常工作时）；± 0.5 m（GNSS 正常工作时） 水平：± 0.3 m（视觉定位正常工作时）；± 0.5 m（高精度定位系统正常工作时）
机载内存	8 GB（可用空间约 7.9 GB）
哈苏相机	
影像传感器	4/3 CMOS，有效像素 2000 万
镜头	视角：84° 等效焦距：24 mm 光圈：f/2.8 至 f/11 焦点范围：1 m 至无穷远（带自动对焦）
ISO 范围	视频 普通、慢动作： 100-6400（普通色彩） 400-1600（D-Log） 100-1600（HLG） 夜景：800-12800（普通色彩） 照片：100-6400
电子快门速度	1/8000 s 至 8 s

最大照片尺寸	5280 × 3956
照片拍摄模式及参数	单拍：2000 万像素 自动包围曝光（AEB）：2000 万像素，3/5 张 @0.7EV 定时拍照：2000 万像素，2/3/5/7/10/15/20/30/60 s
录像编码及分辨率	H.264/H.265 5.1K：5120 × 2700@24/25/30/48/50fps DCI 4K：4096 × 2160@24/25/30/48/50/60/120*fps 4K：3840 × 2160@24/25/30/48/50/60/120*fps FHD：1920 × 1080@24/25/30/48/50/60/120*/200*fps * 帧率数字为记录帧率，播放时默认表现为慢动作视频
视频最大码率	H.264/H.265 码率：200 Mbps
支持文件系统	exFAT
图片格式	JPEG/DNG（RAW）
视频格式	MP4/MOV（MPEG-4 AVC/H.264，HEVC/H.265）
色彩模式	普通 /HLG/D-Log
云台	
稳定系统	3 轴机械云台（俯仰、横滚、平移）
结构设计范围	俯仰：-135° 至 100° 横滚：-45° 至 45° 平移：-27° 至 27°
可控转动范围	俯仰：-90° 至 35° 平移：-5° 至 5°
最大控制转速（俯仰）	100° /s
角度抖动量	± 0.007°
感知	
感知系统类型	全向双目视觉系统，辅以机身底部红外传感器
前视	测距范围：0.5 m 至 20 m 可探测范围：0.5 m 至 200 m 有效避障速度：飞行速度 ≤ 15 m/s 视角（FOV）：水平 90°，垂直 103°
后视	测距范围：0.5 m 至 16 m 有效避障速度：飞行速度 ≤ 12 m/s 视角（FOV）：水平 90°，垂直 103°
侧视	测距范围：0.5 m 至 25 m 有效避障速度：飞行速度 ≤ 15 m/s 视角（FOV）：水平 90°，垂直 85°
上视	测距范围：0.2 m 至 10 m 有效避障速度：飞行速度 ≤ 6 m/s 视角（FOV）：前后 100°，左右 90°
下视	测距范围：0.3 m 至 18 m 有效避障速度：飞行速度 ≤ 6 m/s 视角（FOV）：前后 130°，左右 160°

有效使用环境	前后左右上：表面有丰富纹理，光照条件充足（> 15 lux，室内日光灯正常照射环境） 下方：地面有丰富纹理，光照条件充足（> 15 lux，室内日光灯正常照射环境）表面为漫反射材质且反射率 > 20%（如墙面，树木，人等）
图传	
图传方案	O3+
实时图传质量	遥控器：1080p@30fps/1080p@60fps
工作频段	2.400 - 2.4835 GHz 5.725 - 5.850 GHz
最大信号有效距离（无干扰、无遮挡）	15 km (FCC) 8 km (CE/SRRC/MIC) 以上数据在室外空旷无干扰环境下测得，是各标准下单程不返航飞行的最远通信距离，实际飞行时请留意 DJI Fly App 上的返航提示。
常见环境下信号有效距离	强干扰：都市中心，约 1.5 km 至 3 km 中干扰：近郊县城，约 3 km 至 9 km 微干扰：远郊 / 海边，约 9 km 至 15 km 以上数据为 FCC 标准下，各种典型干扰强度的场景下无遮挡的环境里测得，不承诺实际飞行距离，仅供用户自行飞行时用作距离参考。
最大下载速率	O3+：5.5 MB/s（搭配 RC-N1 / DJI RC 遥控器） Wi-Fi 6：80MB/s* * 该数据在支持 2.4 GHz/5.8 GHz 双频的国家或地区的低干扰实验室环境下测得，且素材需存储于机身内置存储，实际下载速率请以实际体验为准
最低延时（视乎实际拍摄环境及移动设备）	130 ms（搭配 RC-N1/DJI RC 遥控器）
天线	四天线，二发四收
发射功率（EIRP）	2.4 GHz：<33 dBm（FCC），<20 dBm（CE/SRRC/MIC） 5.8 GHz：<33 dBm（FCC），<30 dBm（SRRC），<14 dBm（CE）
智能飞行电池	
容量	5000 mAh
标称电压	15.4 V
充电限制电压	17.6 V
电池类型	LiPo 4S
能量	77 Wh
重量	335.5 g
充电环境温度	5℃ 至 40℃
充电器	
输入	100-240 V AC，47-63 Hz，2.0 A
输出	USB-C：5.0 V = 5.0 A/9.0 V = 5.0 A/12.0 V = 5.0 A/15.0 V = 4.3 A/20.0 V = 3.25 A/5.0 V~20.0 V = 3.25 A USB-A：5 V = 2 A
额定功率	65 W
充电温度范围	5℃ 至 40℃

存储	
支持存储卡类型	microSD 卡支持 SDXC、UHS-I 规格的卡
推荐存储卡列表	Lexar 1066x 64GB V30 A2 microSDXC Lexar 1066x 128GB V30 A2 microSDXC Lexar 1066x 256GB V30 A2 microSDXC Lexar 1066x 512GB V30 A2 microSDXC SanDisk High Endurance 64GB V30 microSDXC SanDisk High Endurance 128GB V30 microSDXC SanDisk High Endurance 256GB V30 microSDXC Kingston Canvas Go! Plus 64GB V30 A2 microSDXC Kingston Canvas Go! Plus 128GB V30 A2 microSDXC Kingston Canvas Go! Plus 256GB V30 A2 microSDXC Kingston Canvas Go! Plus 512GB V30 A2 microSDXC Samsung EVO Plus 512GB V30 A2 microSDXC Samsung PRO Plus 256GB V30 A2 microSDXC Samsung PRO Plus 512GB V30 A2 microSDXC
RC-N1 遥控器	
遥控器图传	配合不同的无人机硬件，RC-N1 可达到的图传标准如下： DJI Mini 2/DJI Mavic Air 2: O2 DJI Air 2S: O3 DJI Mavic 3 Classic/DJI Mavic 3/DJI Mavic 3 Cine: O3+
续航	未给移动设备充电情况下：6 小时 给移动设备充电情况下：4 小时
支持接口类型	Lightning, Micro USB, USB-C
支持的最大移动设备尺寸	180 mm × 86 mm × 10 mm（长 × 宽 × 高）
工作环境温度	-10℃至 40℃
发射功率（EIRP）	2.4 GHz: ≤26 dBm（FCC），≤20 dBm（CE/SRRC/MIC） 5.8 GHz: ≤26 dBm（FCC/SRRC），≤14 dBm（CE）

固件升级

使用 DJI Fly App 或者 DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series) 调参软件对飞行器和遥控器进行升级。

使用 DJI Fly App 升级

连接飞行器与遥控器（若飞行器未与遥控器连接则无法升级）后运行 DJI Fly，根据 DJI Fly 的提示进行固件升级。升级时需连接互联网。

使用 DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series) 升级

使用 DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series) 调参软件分别升级遥控器与飞行器。

飞行器升级步骤如下：

1. 启动 DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series) 调参软件，使用 DJI 账号登录并进入主界面。
2. 开启飞行器，并在 20 秒内连接飞行器的 USB-C 接口与电脑。
3. 在 DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series) 调参软件界面点击“DJI Mavic 3 Classic”，然后点击固件升级按钮。
4. 选择并确认需要升级的固件版本。
5. DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series) 调参软件将自行下载并升级固件。
6. 升级完成后，飞行器将自动重启。

遥控器升级步骤如下：

1. 启动 DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series) 调参软件，使用 DJI 账号登录并进入主界面。
2. 开启遥控器，连接遥控器的 USB-C 接口与电脑。
3. 在 DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series) 调参软件界面点击“DJI Mavic 3 Classic 遥控器”，然后点击固件升级按钮。
4. 选择并确认需要升级的固件版本。
5. DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series) 调参软件将自行下载并升级固件。
6. 等待升级完成即可。



- 确保按步骤升级固件，否则可能导致升级失败。
 - 整个升级过程将持续 10 分钟左右。在升级过程中飞行器可能会出现如下状况：云台无力，状态指示灯异常闪烁或飞行器自行重启，以上均属正常现象，请耐心等待固件升级完成。
 - 确保整个升级过程中个人电脑能够访问互联网。
 - 确保升级时飞行器电量至少在 40% 以上，遥控器电量至少在 30% 以上。
 - 升级过程中请勿插拔 USB 数据线。
-

增强图传功能

增强图传结合了 O3+ 和 4G 自动增强图传技术。在 O3+ 图传信号良好的情况下，4G 链路将保持基础连接但不进行数据传输，以达到高画质与低延迟的目的，同时降低 4G 流量消耗。在 O3+ 图传受到干扰或遮挡或远距离传输场景下，4G 图传将自动开启，进入增强传输阶段。在 O3+ 图传断开后，4G 图传将独立工作，此时图传将完全通过 4G 网络传输。

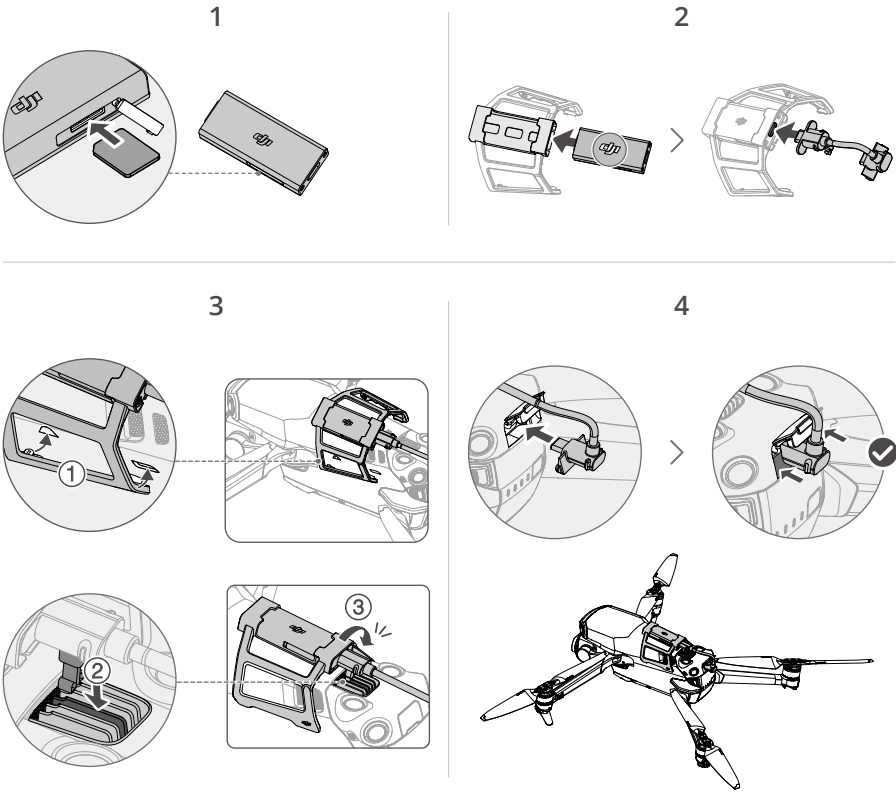
4G 增强图传功能要求使用 DJI Cellular 模块以及 nanoSIM 卡。

飞行器需通过 Mavic 3 DJI Cellular 模块安装套件安装 DJI Cellular 模块（均需额外购买），DJI RC 遥控器可通过 Wi-Fi、DJI RC-N1 遥控器则可通过手机 4G 移动网络实现数据传输。

4G 增强图传将消耗流量。在完全使用 4G 链路进行图传业务的情况下，飞行 30 分钟飞行器端和遥控器端将消耗最大 1GB 左右的流量，其它情况下具体的流量消耗和用户的实际飞行密切相关。

安装 DJI Cellular 模块

参考《Mavic 3 DJI Cellular 模块安装套件产品信息》安装 DJI Cellular 模块至飞行器。安装 DJI Cellular 模块之前，确保使用符合要求的 nanoSIM 卡插入 DJI Cellular 模块。



- 
- DJI Cellular 模块支持 nanoSIM 卡，不支持 eSIM 卡。根据个人实名要求，SIM 卡需要用户单独购买，并进行实名激活。
 - 强烈建议用户从运营商正规渠道购买支持 4G 网络的 SIM 卡。
 - 请勿使用物联网卡，否则将严重影响图传质量。
 - 请勿使用虚拟运营商提供的 SIM 卡，否则可能导致无法联网。
 - 请勿自行裁切 SIM 卡，否则可能造成 SIM 卡损坏，裁切的 SIM 卡边角粗糙可能导致 SIM 卡不能正常插拔。
 - 如果用户设置了 SIM 卡的密码（PIN 码），请务必把 SIM 卡插在手机上，取消 PIN 码设置，否则会导致无法联网问题。
 - DJI Cellular 模块不支持 SIM 卡热插拔。

开启增强图传

在飞行器和遥控器通过 4G 建立连接后，用户可在 DJI Fly 上开启增强图传。

1. 在 DJI Fly 相机界面，点击图传信号图标，在弹窗中开启或关闭增强图传。
2. 在 DJI Fly 相机界面，点击“...”进入系统设置并点击“图传”，在图传页面中开启或关闭增强图传。



首次开启增强图传时，需要进行实名认证，请按提示完成实名认证。请注意用户实名有效期为 24 小时，因此超过 24 小时需要重新进行实名认证。

- 
- 为保障飞行安全，慢动作和焦点跟随模式下，增强图传功能不可用。
 - 开启增强图传后，务必留意图传信号强度，注意飞行安全。点击图传信号图标，在弹窗中可查看当前遥控器图传及 4G 图传信号强度。

安全策略

基于安全飞行考虑，需要在 O3+ 图传生效的情况下才能开启增强图传功能。在飞行过程中，如果 O3+ 链路断开，将不允许关闭增强图传。

在仅 4G 传输场景下，遥控器或 DJI Fly 重启会导致失控返航，直到 O3+ 图传连上 4G 才能恢复。

在仅 4G 传输场景下，飞行器落地后，会启动 3 分钟起飞倒计时。若在 3 分钟内用户未使飞行器起飞，在倒计时结束后飞行器将被限制不能起飞，直至 O3+ 链路恢复。

遥控器使用注意

使用 DJI RC-N1 遥控器时，将直接使用手机上的 4G 网络进行数据传输。使用增强图传的过程中，建议关闭手机 Wi-Fi 以减少干扰，避免影响图传延时和稳定性。

由于安卓/iOS 系统的限制，当手机来电，如果 DJI Fly 在后台运行将可能被限制无法使用 4G 网络，导致增强图传不可用。如果此时 O3+ 断开，将会导致飞行器失控返航。

4G 传输网络要求

为了保证清晰流畅的图传体验，确保 4G 网速在 5 Mbps 以上。

4G 网速由用户和飞行器所在位置的 4G 信号强度以及对应基站的网络拥塞程度决定，实际传输体验和当地的 4G 网络信号情况密切相关。4G 网络信号情况包含飞行器端和地面端两个点的网络情况，而地面网速与空中网速有所差别，其中任何一个点的信号弱、无信号或者网络繁忙拥塞都可能导致 4G 传输的体验下降，出现诸如图传卡顿、操控延迟大、图传丢失、失控等现象。因此在使用增强图传时：

- 1. 务必选择遥控器或手机上 4G 信号接近满格的地方操作，以获得更好的增强图传体验。
- 2. 在 O3+ 信号断开后，完全依赖 4G 飞行可能存在一定的延迟和卡顿，务必谨慎飞行。
- 3. 在 O3+ 图传信号差或者断开后，请保持合适的高度飞行。如在空旷地带，尽量保持在 120 米以下飞行，以获得比较好的 4G 信号。
- 4. 如果在城市高楼林立环境，请设置好合适的返航高度（高于楼高）。
- 5. 如果是高楼林立的限飞区，务必打开高级辅助飞行功能，谨慎飞行。
- 6. 不建议超视距飞行，尤其是夜晚。
- 7. 当 DJI Fly 上提示 4G 图传信号弱时，请务必谨慎飞行。

Mavic 3 Classic 噪声测试结果

观测点	悬停	飞行 5.4 m/s
地面观测点（垂直下方）	74.3 dB(A)	77.1 dB(A)
侧面观测点（等高平面）	68.1 dB(A)	69.0 dB(A)

 · 测量环境为室外，场地为水泥地。

售后保修信息

请浏览 DJI 官网 <https://www.dji.com/support> 以了解最新的售后保修信息。

在线技术支持



微信扫一扫
获取技术支持

本手册如有更新，恕不另行通知。

您可以在 DJI 官方网站查询最新版本《用户手册》



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

如果您对说明书有任何疑问或建议，请通过以下电子邮箱联系我们：
DocSupport@dji.com。

DJI 是大疆创新的商标。
Copyright © 2022 大疆创新 版权所有