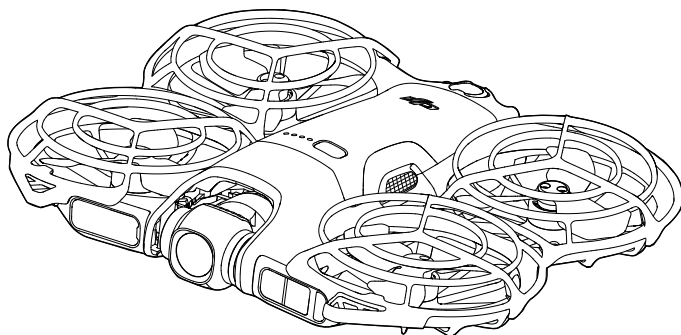


DJI NEO 2

คู่มือผู้ใช้

v1.2 2025.12





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

ในกรณีที่มีความแตกต่างระหว่างเวอร์ชันต่าง ๆ ให้ยึดตามเวอร์ชันภาษาอังกฤษเป็นหลัก

การค้นหาคำสำคัญ

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

ไปที่หัวข้อ

ดูหัวข้อทั้งหมดในสารบัญ คลิกที่ชื่อหัวข้อเพื่อไปที่หัวข้อนั้น

การพิมพ์เอกสารนี้

เอกสารนี้สามารถพิมพ์แบบความละเอียดสูงได้

การใช้คู่มือนี้

คำอธิบายภาพ

 ข้อสำคัญ

 ข้อแนะนำและเคล็ดลับ

 เอกสารอ้างอิง

อ่านก่อนขึ้นบินครั้งแรก

DJI™ มีวิดีโอสอนการใช้งานและเอกสารต่อไปนี้ไว้ให้บริการ:

1. คำแนะนำด้านความปลอดภัย
2. คู่มือเริ่มใช้งานฉบับย่อ
3. คู่มือการใช้งาน

ขอแนะนำให้ชมวิดีโอสอนการใช้งานทั้งหมดและอ่านคำแนะนำด้านความปลอดภัยก่อนการใช้งานครั้งแรก เตรียมพร้อมใช้งานครั้งแรกโดยการทบทวนคู่มือเริ่มใช้งานฉบับย่อ และอ้างถึงคู่มือการใช้งานนี้หากต้องการศึกษาข้อมูลเพิ่มเติม

วิดีโอสอนการใช้งาน

ไปที่เว็บไซต์ด้านล่างหรือสแกนรหัส QR เพื่อชมวิดีโอสอนการใช้งาน ซึ่งจะสาธิตวิธีใช้งานผลิตภัณฑ์อย่างปลอดภัย:



<https://www.dji.com/neo-2/video>

ดาวน์โหลดแอป DJI Fly

ตรวจสอบให้แน่ใจว่าใช้ DJI Fly ระหว่างบิน สแกนรหัส QR เพื่อดาวน์โหลดเวอร์ชันล่าสุด



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

ดาวนโหลด DJI Assistant 2

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

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

- ⚠️ • อุณหภูมิที่ใช้งานได้สำหรับผลิตภัณฑ์นี้คือ -10° ถึง 40° C ผลิตภัณฑ์นี้ไม่ได้เป็นไปตามมาตรฐานอุณหภูมิการใช้งานระดับการทหาร (-55° ถึง 125° C) ซึ่งต้องทนทานต่อความหลากหลายของสภาวะแวดล้อมมากกว่า โปรดใช้งานผลิตภัณฑ์ให้เหมาะสม และใช้งานเฉพาะกับสภาพอากาศที่อยู่ในช่วงอุณหภูมิที่ใช้งานได้ของผลิตภัณฑ์ระดับนี้เท่านั้น
-

สารบัญ

การใช้คู่มือนี้	3
คำอธิบายภาพ	3
อ่านก่อนขึ้นบินครั้งแรก	3
วิดีโอสอนการใช้งาน	3
ดาวน์โหลดแอป DJI Fly	3
ดาวน์โหลด DJI Assistant 2	4
1 รายละเอียดผลิตภัณฑ์	10
1.1 การใช้งานครั้งแรก	10
เตรียมโดรนให้พร้อม	10
การเตรียมDJI RC-N3	11
การเตรียม DJI Goggles N3 และ DJI RC Motion 3	12
การเปิดแว่นตา	12
การสวมแว่นตา	13
การเตรียม DJI RC Motion 3	14
การเปิดใช้งาน	14
อัปเดตเฟิร์มแวร์	15
การเตรียมDJI Neo 2 Digital Transceiver	15
1.2 ภาพรวม	17
โดรน	17
DJI RC-N3 รีโมตคอนโทรล	17
DJI Goggles N3	18
DJI RC Motion 3	19
2 ความปลอดภัยการบิน	21
2.1 ข้อจำกัดในการบิน	21
ระบบ GEO (Geospatial Environment Online)	21
ขีดจำกัดการบิน	21
ข้อจำกัดด้านระดับความสูงและระยะทาง	21
GEO Zone	22
การปลดล็อก GEO Zone	23
2.2 ข้อกำหนดสภาวะแวดล้อมทางการบิน	23
2.3 การใช้งานโดรนอย่างมีความรับผิดชอบ	24
2.4 รายการตรวจสอบก่อนขึ้นบิน	25
3 การดำเนินการบิน	27
3.1 ระบบควบคุมด้วยฝ่ามือ (Palm Control)	27
ประกาศ	27
สลับโหมดและปรับการตั้งค่า	28

	การขึ้นบินบนฝ่ามือและ Smart Snaps	29
	การควบคุมด้วยท่าทาง	31
	การกลับไปยังฝ่ามือ	33
3.2	การควบคุมด้วยแอปมือถือ	34
	ประกาศ	34
	การเชื่อมต่อ DJI Neo 2	35
	การควบคุมเสียงพูด	35
	การควบคุมด้วยนาฬิกา	36
3.3	การควบคุม RC	36
	ขึ้นบินอัตโนมัติ	36
	การลจจอดอัตโนมัติ	36
	ตัดเครื่อง/ดับเครื่องมอเตอร์	37
	การตัดเครื่องมอเตอร์	37
	ดับเครื่องมอเตอร์	37
	ดับเครื่องมอเตอร์ระหว่างบิน	37
	การควบคุมโดรน	38
	ขั้นตอนขึ้นบิน/ลงจอด	39
	โหมดโดรนอัจฉริยะ	39
	FocusTrack	39
	QuickShots	42
	ระบบควบคุมความเร็วคงที่	43
	การบันทึกเสียงผ่านแอป	43
3.4	การควบคุมการเคลื่อนไหวที่สมจริง	44
	การบินพื้นฐาน	44
	การบินขึ้น การเบรก และการลงจอด	45
	การบินไปข้างหน้าและถอยหลัง	46
	การปรับทิศทางของโดรน	47
	การบังคับโดรนให้บินขึ้นหรือลงเป็นมุม	48
	การควบคุมกิมบอลและกล้อง	48
	การติดตามศีรษะ	49
	Easy ACRO (การบินผาดโผนอย่างง่าย)	49
	การสไลด์	51
	การดริฟต์ 180°	51
	การพลิก	52
3.5	คำแนะนำและเคล็ดลับการถ่ายวิดีโอ	52
4	โทรน	54
4.1	โหมดการบิน	54
4.2	ตัวแสดงสถานะโดรน	55
4.3	กลับจุดขึ้นบิน	56
	ประกาศ	57

	RTH ชั้นสูง	58
	วิธีการเปิดใช้งาน	58
	ขั้นตอน RTH	59
	การตั้งค่า RTH	60
	การสแกนพื้นดินก่อนลงจอด	62
4.4	ระบบเซ็นเซอร์	63
	ประกาศ	64
4.5	ระบบช่วยเหลือนักบินชั้นสูง	65
	ประกาศ	66
	การสแกนพื้นดินก่อนลงจอด	66
4.6	ใบพัดและตัวกันใบพัด	66
	การถอดออกและติดตั้ง	66
	ประกาศ	70
4.7	แบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะ	71
	ประกาศ	71
	การใส่/ถอดแบตเตอรี่	72
	การใช้แบตเตอรี่	73
	การชาร์จแบตเตอรี่	74
	การใช้ที่ชาร์จ	74
	การใช้แท่นชาร์จแบตเตอรี่	75
	กลไกการปกป้องแบตเตอรี่	77
4.8	กิมบอลและกล้อง	78
	ข้อควรระวังเกี่ยวกับกิมบอล	78
	มุมของกิมบอล	79
	โหมดการใช้งานกิมบอล	79
	ข้อควรระวังเกี่ยวกับกล้อง	79
4.9	การจัดเก็บและการส่งออกภาพถ่ายและวิดีโอ	79
	การเก็บ	79
	การส่งออกบันทึก	80
4.10	QuickTransfer	80
5	DJI RC-N3	82
5.1	การทำงาน	82
	การเปิด/ปิดเครื่อง	82
	การชาร์จแบตเตอรี่	82
	การควบคุมกิมบอลและกล้อง	82
	สวิตช์โหมดการบิน	83
	ปุ่ม Flight Pause (หยุดบินชั่วคราว)/RTH (กลับจุดขึ้นบิน)	83
	Customizable Button (ปุ่มที่ตั้งค่าได้เอง)	83
5.2	ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่	84
5.3	การเตือนจากระบบเตือนโทรล	84

5.4	Optimal Transmission Zone (โซนส่งสัญญาณที่เหมาะสม)	84
5.5	การเชื่อมต่อกับรีโมตคอนโทรล	85
6	ภาคผนวก	87
6.1	ข้อมูลจำเพาะ	87
6.2	การใช้งานร่วมกับอุปกรณ์อื่น ๆ	87
6.3	การอัปเดตเฟิร์มแวร์	87
6.4	บันทึกข้อมูลการบิน	88
6.5	ข้อมูลหลังการขาย	88

รายละเอียดผลิตภัณฑ์

1 รายละเอียดผลิตภัณฑ์

1.1 การใช้งานครั้งแรก

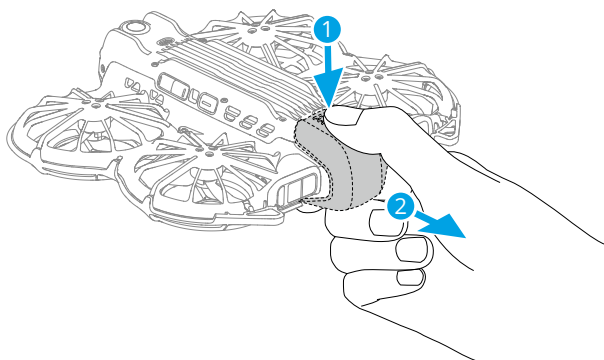
คลิกลิงก์ด้านล่างหรือสแกนรหัส QR เพื่อชมวิดีโอสอนการใช้งาน



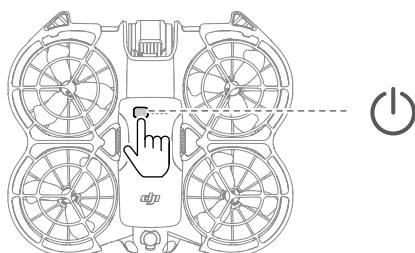
<https://www.dji.com/neo-2/video>

เตรียมโดรนให้พร้อม

แกะตัวครอบกิมบอลออกจากกล่อง



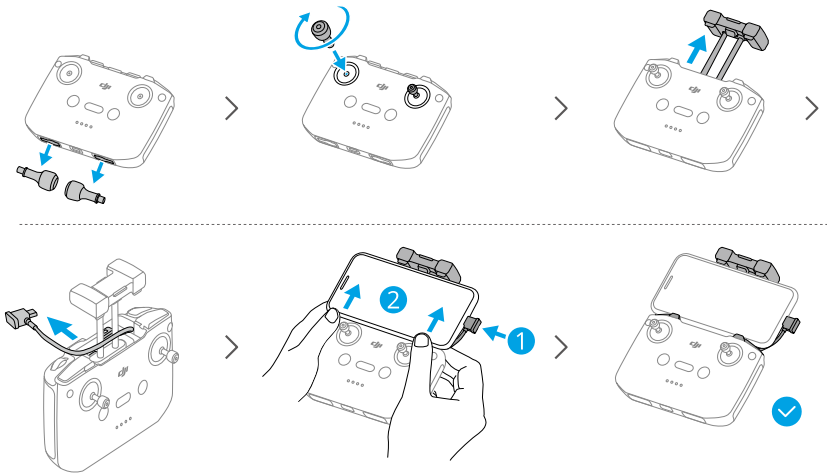
กดหนึ่งครั้ง แล้วกดปุ่มเปิด/ปิดค้างไว้เพื่อเปิดDJI Neo 2



- ⚠️ • ขอบแนะนำให้ใช้ที่ชาร์จ DJI เพื่อชาร์จแบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะ: ดูรายละเอียดได้ที่เว็บไซต์อย่างเป็นทางการของ DJI
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าก่อนจะเปิดเครื่องโดรนได้ถอดตัวป้องกันกิมบอลออกแล้ว ไม่เช่นนั้นอาจส่งผลกระทบต่อระบบตรวจสอบอัตโนมัติของโดรน
- เมื่อไม่ได้ใช้งานโดรน ขอแนะนำให้ติดตั้งตัวครอบกิมบอล

การเตรียมDJI RC-N3

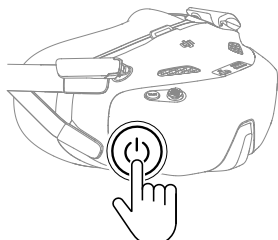
1. แกะก้านควบคุมออกจากช่องเก็บและติดตั้งไว้บนรีโมตคอนโทรล
2. ดึงตัวยึดอุปกรณ์เคลื่อนที่ออกมา เลือกสายรีโมตคอนโทรลที่เหมาะสมตามประเภทพอร์ตของอุปกรณ์เคลื่อนที่ของคุณ (สายเชื่อมต่อ USB-C จะต่อไว้ตั้งแต่แรกอยู่แล้ว) ใส่อุปกรณ์เคลื่อนที่ของคุณไว้บนที่ยึด จากนั้นต่อปลายของสายเคเบิลด้านที่ไม่มีโลโก้รีโมตคอนโทรลเข้ากับอุปกรณ์เคลื่อนที่ของคุณ ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์เคลื่อนที่ของคุณอยู่ในตำแหน่งอย่างปลอดภัย



- ⚠️ • ถ้ามีคำถามถึงการเชื่อมต่อ USB ปรากฏขึ้น เมื่อใช้กับอุปกรณ์เคลื่อนที่ระบบ Android ให้เลือกตัวเลือกซาร์จอย่างเดียว ตัวเลือกอื่น ๆ อาจทำให้การเชื่อมต่อล้มเหลวได้
- ปรับที่ยึดอุปกรณ์เคลื่อนที่เพื่อให้แน่ใจว่าโทรศัพท์ยึดไว้เข้าที่แน่นหนาแล้ว




การเตรียม DJI Goggles N3 และ DJI RC Motion 3

การเปิดแว่นตา

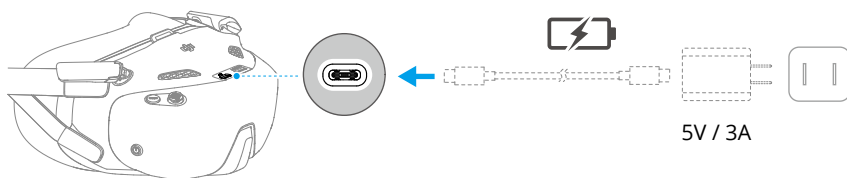


กดปุ่มเปิด/ปิดหนึ่งครั้งเพื่อตรวจสอบระดับแบตเตอรี่ปัจจุบัน




กดหนึ่งครั้ง แล้วกดค้างไว้สองวินาทีเพื่อเปิดหรือปิดแว่นตา

รูปแบบการกะพริบ	ระดับแบตเตอรี่
 — ไฟติดค้างสีเขียว	40-100%
 — ไฟติดค้างสีเหลือง	11-39%
 — ไฟติดค้างสีแดง	1-10%

หากระดับแบตเตอรี่ต่ำ ขอแนะนำให้ใช้ที่ชาร์จ USB เพื่อชาร์จอุปกรณ์



ตารางด้านล่างแสดงระดับแบตเตอรี่ระหว่างที่กำลังชาร์จ:

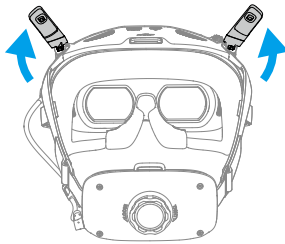
รูปแบบการกะพริบ	ระดับแบตเตอรี่
 — กะพริบเป็นสีเหลือง	1-39%
 — กะพริบเป็นสีเขียว	40-99%
 — ไฟติดค้างสีเขียว	100%

- ⚠️ • การใช้แว่นตาไม่เพียงพอให้สอดคล้องตามข้อกำหนดว่าด้วยระยะเวลาสายตา (VLOS) บางประเทศ หรือภูมิภาคจำเป็นต้องมีผู้สังเกตการณ์ด้วยสายตาเพื่อให้ความช่วยเหลือในระหว่างการบิน คุณจะต้องปฏิบัติตามกฎหมายและระเบียบข้อบังคับในท้องถิ่นเมื่อใช้แว่นตา

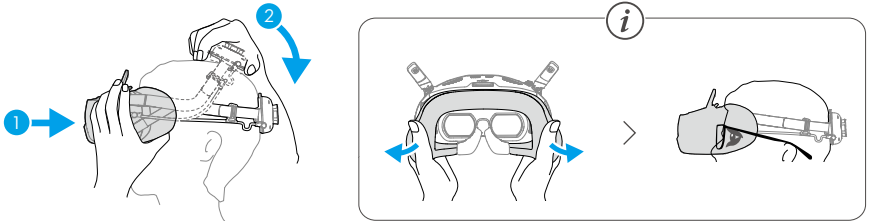
การสวมแว่นตา

- ⚠ • เมื่อไม่ใช่แว่นตา ให้พับเสาอากาศเพื่อหลีกเลี่ยงความเสียหาย
- ห้ามจิกหรือขีดข่วนแผ่นโฟมบุและด้านนุ่มของช่องใส่แบตเตอรี่ หรือส่วนประกอบอื่น ๆ ด้วยวัตถุมีคม
- ไม่สามารถถอดสายพาวเวอร์ออกได้ ห้ามดึงสายพาวเวอร์แรงเกินไปเพื่อหลีกเลี่ยงไม่ให้เกิดความเสียหาย

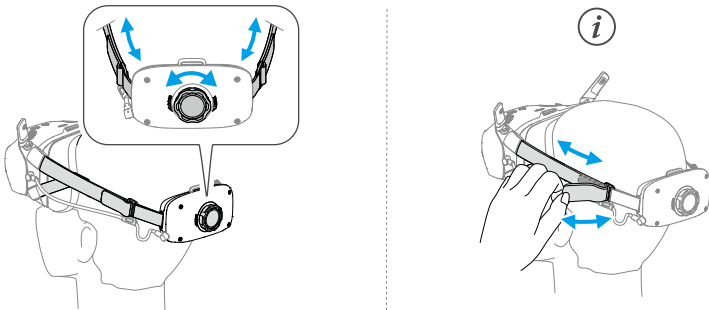
1. กางเสาอากาศ



2. สวมแว่นตาหลังจากเปิดอุปกรณ์

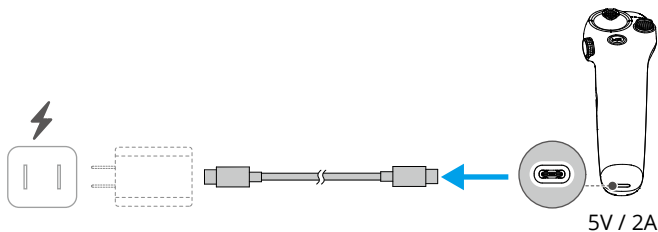


3. หมุนปุ่มปรับแถบคาดศีรษะบนช่องใส่แบตเตอรี่เพื่อปรับความยาวของแถบคาดศีรษะ



การเตรียม DJI RC Motion 3

กดปุ่มเปิดปิดหนึ่งครั้งเพื่อตรวจสอบระดับแบตเตอรี่ปัจจุบัน ชาร์จก่อนใช้งาน ถ้าระดับแบตเตอรี่ต่ำเกินไป



การเปิดใช้งาน

ต้องเปิดใช้งานผลิตภัณฑ์ด้วยแอป DJI Fly ก่อนใช้งานครั้งแรก โดยในการเปิดใช้งานนั้นจะต้องใช้การเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ต วิธีการเปิดใช้งานจะแตกต่างกันไปโดยขึ้นอยู่กับชุดผลิตภัณฑ์ที่ซื้อ ปฏิบัติตามคำแนะนำที่เกี่ยวข้องเพื่อเปิดใช้งานผลิตภัณฑ์ของคุณ

DJI Neo 2

กดหนึ่งครั้ง แล้วกดปุ่มเปิด/ปิดค้างไว้เพื่อเปิด DJI Neo 2 และที่ **คำแนะนำในการเชื่อมต่อ** ที่มุมขวาล่างของหน้าหลักใน DJI Fly เลือกรุ่นอุปกรณ์ จากนั้นทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อเชื่อมต่อและเปิดใช้งาน

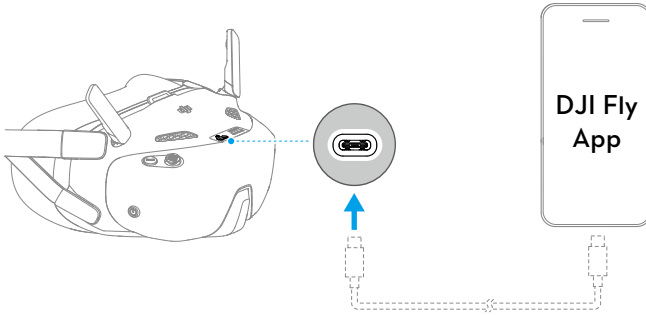
Fly More Combo

กดหนึ่งครั้ง แล้วกดปุ่มเปิด/ปิดค้างไว้เพื่อเปิดโดรนและรีโมตคอนโทรลตามลำดับ ดูให้แน่ใจว่าสามารถโฟกัสเชื่อมต่อกับรีโมตคอนโทรลแล้ว จากนั้นทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อเปิดใช้โดรนด้วย DJI Fly

หรือคุณอาจทำตามวิธีการเปิดใช้ DJI Neo 2 ในส่วนก่อนหน้าเพื่อเชื่อมต่อโดรนเข้ากับแอปและเปิดใช้โดรนได้ เมื่อทำเสร็จแล้ว คุณก็จะสามารถใช้โดรนกับรีโมตคอนโทรลได้

การเคลื่อนไหวแบบ Fly More Combo

กดปุ่มเปิด/ปิดหนึ่งครั้ง จากนั้นกดอีกครั้งค้างไว้สองวินาทีเพื่อเปิดโดรน แวนตา และตัวควบคุมการเคลื่อนไหว เชื่อมต่อแวนตาเข้ากับอุปกรณ์มือถือโดยใช้สายรับส่งข้อมูลที่เหมาะสม เรียกใช้ DJI Fly ในอุปกรณ์มือถือและทำตามข้อความแจ้งเพื่อเปิดใช้งานอุปกรณ์ DJI ทำตามข้อความแจ้งในแวนตาหากไม่สามารถเชื่อมต่อกับอุปกรณ์มือถือได้



อัปเดตเฟิร์มแวร์

ข้อความแจ้งจะปรากฏขึ้นใน DJI Fly เมื่อมีเฟิร์มแวร์ใหม่ อัปเดตเฟิร์มแวร์เมื่อมีการแจ้งเตือน มิฉะนั้น พิวเจอร์บางอย่างอาจไม่สามารถใช้งานได้

การเตรียมDJI Neo 2 Digital Transceiver

- ตรวจสอบให้แน่ใจว่า DJI Neo 2 Digital Transceiver ติดตั้งอย่างมั่นคงบนไดรอนก่อนใช้งาน รีโมทคอนโทรลหรือตัวควบคุมการเคลื่อนไหว
- อุปกรณ์ที่ซื้อเป็นชุดคอมพิวเตอร์จะเชื่อมต่อมาให้พร้อมใช้งานทันทีเมื่อเปิดเครื่อง หรือทำตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อติดตั้งและเชื่อมต่ออุปกรณ์

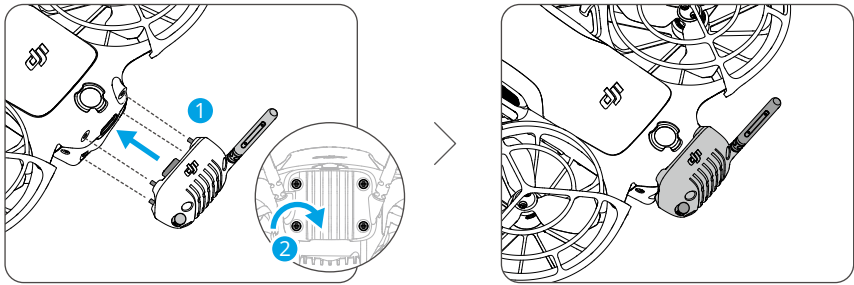


คลิกลิงก์ด้านล่างหรือสแกนรหัส QR เพื่อชมวิดีโอสอนการใช้งาน



<https://www.dji.com/neo-2/video>

การติดตั้ง



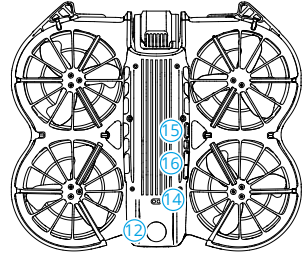
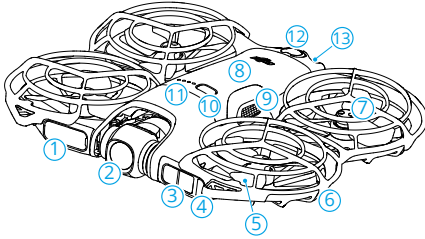
- ⚠ • ใช้ไขควงที่มีมาให้ในบรรจุภัณฑ์ของโดรนเพื่อถอดและติดตั้งสกรู การใช้ไขควงที่ไม่เหมาะสมอาจทำให้สกรูเสียหายได้
 - ผลิตภัณฑ์นี้ไม่รองรับการถอดเปลี่ยนอุปกรณ์ขณะเปิดเครื่อง ตรวจสอบให้แน่ใจว่าตัวรับส่งสัญญาณติดตั้งอย่างมั่นคงก่อนเปิดเครื่องโดรน
 - หลีกเลี่ยงการออกแรงกดกับเสาอากาศเพื่อป้องกันการผิดรูป
 - ตรวจสอบให้แน่ใจว่าขั้วสกรูของตัวรับส่งสัญญาณแน่นดีแล้วหลังจากที่บินไปแล้วทุก ๆ 30 ชั่วโมง (บินประมาณ 60 ครั้ง)
-
- 💡 • หลังจากการติดตั้ง โดรนสามารถชาร์จหรือเชื่อมต่อกับคอมพิวเตอร์โดยตรงผ่านพอร์ต USB-C ของตัวรับส่งสัญญาณได้โดยไม่ต้องถอดประกอบ

การเชื่อมโยง

1. เปิดเครื่องโดรนและรอให้ระบบวินิจฉัยตัวเองเสร็จเรียบร้อย
 2. เปิดใช้งาน Bluetooth, Wi-Fi และบริการตำแหน่งที่ตั้งบนสมาร์ตโฟน
 3. แต่ที่**คำแนะนำในการเชื่อมต่อ**ที่มุมขวาล่างของหน้าหลักใน DJI Fly เลือกรุ่นของโดรน เลือกวิธีการเชื่อมต่อ และทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อเชื่อมต่อกับโดรนให้เสร็จสมบูรณ์
-
- 💡 • หากตัวเครื่องไม่สามารถสร้างสถานะการเชื่อมต่อได้ โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่าสกรูยึดแน่นดีแล้ว จากนั้นรีสตาร์ทโดรน

1.2 ภาพรวม

โทรน

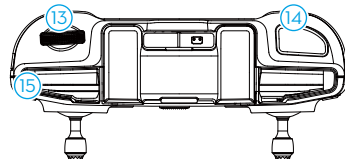
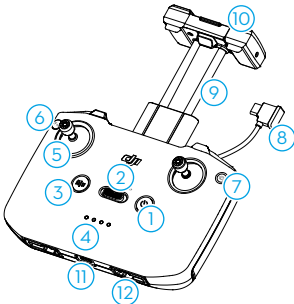


1. หน้าจอ
2. กิมบอลและกล้อง
3. LiDAR (ระบบตรวจจับแสงและวัดระยะ) ทางด้านหน้า^[1]
4. ไฟแสดงสถานะ
5. ใบพัด
6. ตัวกันใบพัด
7. มอเตอร์
8. แบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะ
9. ตัวล็อกแบตเตอรี่
10. ปุ่มเปิด/ปิด
11. ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่
12. ระบบการมองเห็นด้วยตาเดียวรอบทิศทาง^[2]
13. พอร์ต USB-C
14. ระบบเซ็นเซอร์อินฟราเรดด้านล่าง
15. ปุ่มขึ้นบิน
16. ปุ่มเลือก

[1] LiDAR (ระบบตรวจจับแสงและวัดระยะ) ทางด้านหน้าเป็นไปตามข้อกำหนดด้านความปลอดภัยของดวงตาสำหรับผลิตภัณฑ์เลเซอร์คลาส 1

[2] ระบบการมองเห็นด้วยตาเดียวรอบทิศทางสามารถรับรู้สิ่งกีดขวางทั้งทิศทางแนวราบและเหนือจากนั้นได้

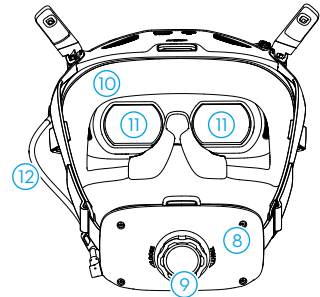
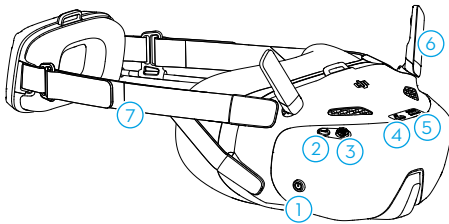
DJI RC-N3 รีโมทคอนโทรล



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

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

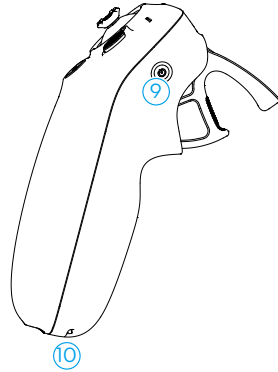
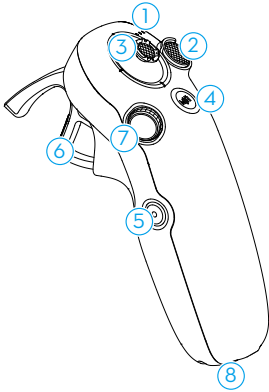
DJI Goggles N3



- | | |
|---------------------------|------------------------|
| 1. ปุ่มเปิด/ปิด | 7. แถบคาดศีรษะ |
| 2. ปุ่มย้อนกลับ | 8. ช่องใส่แบตเตอรี่ |
| 3. ปุ่ม 5D | 9. ปุ่มปรับแถบคาดศีรษะ |
| 4. พอร์ต USB-C | 10. โฟมบุ |
| 5. ช่องเสียบการ์ด microSD | 11. เลนส์ |
| 6. เสาคอากาศ | 12. สายพาวเวอร์ |

☀ • เมื่อเชื่อมต่อแว่นตากับสมาร์ทโฟนหรือพีซีแล้วอุปกรณ์ไม่ตอบสนองหลังจากเชื่อมต่อ ให้ไปที่เมนูแว่นตาแล้วเลือก **Settings (การตั้งค่า) > About (เกี่ยวกับ)** และเข้าสู่โหมดการเชื่อมต่อแบบสาย OTG หากอุปกรณ์ยังไม่ตอบสนองหลังจากเชื่อมต่อ ให้ใช้สายข้อมูลเส้นอื่น แล้วลองอีกครั้ง

DJI RC Motion 3



1. ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่
2. ปุ่มล็อก
3. จอยสติ๊ก
4. ปุ่มโหมด
5. ปุ่มชัตเตอร์/บันทึก

6. คันเร่ง
7. แป้นหมุน
8. พอร์ต USB-C
9. ปุ่มเปิด/ปิด
10. ช่องเสียบสายคล้อง

ความปลอดภัยการบิน

2 ความปลอดภัยการบิน

หลังจากเตรียมความพร้อมก่อนบินเรียบร้อยแล้ว ขอแนะนำให้คุณฝึกทักษะการบินของคุณและฝึกบินอย่างปลอดภัย เลือกพื้นที่ที่เหมาะสมสำหรับการบินตามข้อกำหนดและข้อจำกัดของการบินดังต่อไปนี้ ปฏิบัติตามกฎหมายและข้อบังคับท้องถิ่นอย่างเคร่งครัดในขณะบิน อ่าน *แนวทางปฏิบัติด้านความปลอดภัย* ก่อนบินเพื่อให้แน่ใจว่าใช้ผลิตภัณฑ์อย่างปลอดภัย

2.1 ข้อจำกัดในการบิน

ระบบ GEO (Geospatial Environment Online)

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

ขีดจำกัดการบิน

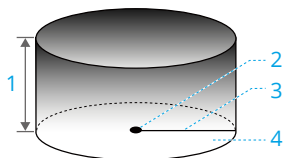
ด้วยเหตุผลด้านความปลอดภัย ขีดจำกัดการบินจะมีการเปิดใช้งานตามค่าเริ่มต้น เพื่อช่วยให้คุณใช้งานโดรนได้อย่างปลอดภัย คุณสามารถตั้งค่าขีดจำกัดการบินได้ทั้งความสูงและระยะทาง ข้อจำกัดด้านระดับความสูง ข้อจำกัดด้านระยะทาง และฟังก์ชัน GEO Zone จะทำงานพร้อมกันเพื่อให้เกิดความปลอดภัยในการบินเมื่อ GNSS ใช้งานได้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

ข้อจำกัดด้านระดับความสูงและระยะทาง

ระดับการบินสูงสุดจะจำกัดระดับความสูงในการบินของโดรน ในขณะที่ระยะทางไกลสุดจะจำกัดรัศมีการบินรอบจุดขึ้นบินของโดรน ขีดจำกัดเหล่านี้สามารถเปลี่ยนแปลงได้ในแอป DJI Fly เพื่อความปลอดภัยในการบินที่เพิ่มขึ้น



- เมื่อใช้ระบบควบคุมด้วยฝ่ามือ (Palm Control) และการควบคุมด้วยแอปมือถือ (Mobile App Control) ระดับการบินสูงสุดคือ 60 ม. และไม่จำกัดระยะทางในการบินสูงสุด ขีดจำกัดเหล่านี้ไม่สามารถเปลี่ยนแปลงได้ในแอป DJI Fly ข้อมูลต่อไปนี้เหมาะสำหรับการใช้โดรนกับอุปกรณ์รีโมทคอนโทรล



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

สัญญาณ GNSS ที่แรง

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

สัญญาณ GNSS อ่อน

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

- ⚠ • ทุกครั้งที่มีการกดปุ่มเปิดโดรน ชัดจำกัดระดับความสูงจะถูกลบออกโดยอัตโนมัติที่ระดับความสูงที่สัญญาณ GNSS มีความแรง (ความแรงของสัญญาณ GNSS ≥ 2) หนึ่งครั้ง และชัดเจนว่าสัญญาณ GNSS จะอ่อนหลังจากนั้น
- หากโดรนบินออกนอกระยะการบินที่กำหนดเนื่องจากความเชื่อ คุณจะต้องสามารถควบคุมโดรนได้ แต่จะไม่สามารถบินให้ไกลออกไปได้อีก

GEO Zone

ระบบ GEO ของ DJI จะกำหนดตำแหน่งการบินที่ปลอดภัย แจ้งระดับความเสี่ยงและประกาศด้านความปลอดภัยสำหรับการบินแต่ละเที่ยว และให้ข้อมูลเกี่ยวกับน่านฟ้าที่ถูกจำกัด พื้นที่ห้ามบินทั้งหมดเรียกว่า GEO

Zones ซึ่งจะถูกรวบรวมเพิ่มเติมออกเป็นเขตจำกัดการบิน เขตขออนุญาต เขตเตือน เขตการเตือนขั้นสูง และเขตจำกัดความสูง ผู้ใช้สามารถดูข้อมูลดังกล่าวแบบเรียลไทม์ได้ใน DJI Fly GEO Zones เป็นพื้นที่การบินเฉพาะที่รวมถึงแต่ไม่จำกัดเฉพาะสนามบิน สถานที่จัดงานขนาดใหญ่ สถานที่ที่มีเหตุฉุกเฉินสาธารณะเกิดขึ้น (เช่น ไฟป่า) โรงไฟฟ้านิวเคลียร์ เรือดำน้ำ สถานที่ราชการ และสถานที่ทางการทหาร ตามค่าเริ่มต้น ระบบ GEO จะจำกัดการบินขึ้นหรือการบินเข้าภายในโซนที่อาจทำให้เกิดข้อกังวลด้านความปลอดภัยหรือการรักษาความปลอดภัย แผนที่ GEO Zone ที่มีข้อมูลที่ครอบคลุมเกี่ยวกับ GEO Zone ทั่วโลกมีให้บริการบนเว็บไซต์ทางการของ DJI: <https://fly-safe.dji.com/nfz/nfz-query>

การปลดล็อก GEO Zone

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

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



- เพื่อรับรองความปลอดภัยของการบิน โดรนจะไม่สามารถบินออกจากเขตที่ปลดล็อกได้หลังจากที่บินเข้าสู่พื้นที่ดังกล่าว หากจุดขึ้นบินอยู่นอกเขตที่ปลดล็อก โดรนจะไม่สามารถส่งกลับจุดขึ้นบินได้

2.2 ข้อกำหนดสภาวะแวดล้อมทางการบิน

- ห้ามบินในสภาวะอากาศที่เลวร้าย เช่น มีลมแรง หิมะตก ฝนตก และหมอกหนา
- บินในพื้นที่เปิดโล่ง อาคารสูงและสิ่งก่อสร้างที่เป็นโลหะขนาดใหญ่อาจส่งผลกระทบต่อความถูกต้องของเข็มทิศที่ตัวโดรนและระบบ GNSS ได้เมื่อใช้โดรนกับอุปกรณ์รีโมทคอนโทรล หลังจากบินขึ้นแล้ว โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณได้รับข้อความแจ้งว่า "เปลี่ยนจุดขึ้นบินแล้ว" ก่อนที่จะบินต่อไป หากนำโดรนขึ้นบินใกล้อาคาร จะไม่สามารถรับประกันความแม่นยำของจุดขึ้นบินได้ ในกรณีนี้ โปรดตั้งใจสังเกตตำแหน่งปัจจุบันของโดรนในระหว่างที่อยู่ในระบบ RTH อัตโนมัติ เมื่อโดรนอยู่ใกล้กับจุดขึ้นบิน ขอแนะนำให้ยกเลิก RTH อัตโนมัติ และควบคุมโดรนด้วยตนเองเพื่อลงจอดในตำแหน่งที่เหมาะสม
- บินโดรนให้อยู่ภายในแนวสายตาที่คุณมองเห็น (VLOS) หลีกเลี่ยงภูเขาและต้นไม้ที่กีดขวางสัญญาณ GNSS ในกรณีการบินโดรนที่อยู่ในระยะเกินแนวสายตาที่คุณมองเห็น (BVLOS) จะสามารถทำได้ต่อเมื่อประสิทธิภาพของโดรน ความรู้และทักษะของผู้ควบคุมโดรน และการจัดการความปลอดภัยในการปฏิบัติงานนั้นเป็นไปตามข้อบังคับสำหรับ BVLOS ในแต่ละพื้นที่ หลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวาง ผงชน ต้นไม้ และแหล่งน้ำ (ขอแนะนำให้รักษาระยะห่างจากน้ำอย่างน้อย 1 ม.) เพื่อความปลอดภัย ห้ามบินโดรนใกล้สนามบิน

ทางด่วน สถานีรถไฟ รางรถไฟ เขตเมือง หรือพื้นที่เสี่ยงอื่นๆ เว้นแต่จะได้รับอนุญาตหรือได้รับอนุมัติ ภายใต้อำนาจบังคับในแต่ละพื้นที่

4. หากสัญญาณ GNSS อ่อน ให้ทำการบินโดรนเฉพาะในสภาพแวดล้อมที่มีแสงสว่างเพียงพอและมีทัศนวิสัยที่ดี ระบบวิสัยทัศน์อาจทำงานได้ไม่สมบูรณ์เมื่อมีแสงน้อย ให้บินโดรนช่วงกลางวันเท่านั้น
5. ลดสิ่งรบกวนให้น้อยที่สุด โดยการหลีกเลี่ยงพื้นที่ที่มีกระแสแม่เหล็กไฟฟ้าแรงสูง เช่น บริเวณใกล้สายไฟฟ้า สถานีจ่ายไฟฟ้า สถานีไฟฟ้าย่อย และอาคารที่มีการกระจายสัญญาณเสียงหรือภาพ
6. พังระวังเมื่อบินในระดับ 2 กม. (6,560 ฟุต) หรือมากกว่านั้นเหนือระดับน้ำทะเล เนื่องจากสมรรถนะของแบตเตอรี่และโดรนอาจลดลง ห้ามบินเหนือระดับความสูงที่กำหนดไว้
7. ระยะการเบรกของโดรนได้รับผลกระทบจากระดับความสูงของการบิน ยิ่งระดับความสูงมากเท่าใด ระยะเบรกก็จะยิ่งมากขึ้นเท่านั้น เมื่อบินในพื้นที่สูงที่ระดับความสูง คุณควรเพื่อระยะเบรกให้มากพอเพื่อความปลอดภัยในการบิน
8. ไม่สามารถใช้ GNSS กับโดรนได้ในแถบภูมิภาคขั้วโลก ใช้ระบบการมองเห็นแทน
9. อย่าขึ้นบินจากวัตถุที่กำลังเคลื่อนที่ เช่น รถยนต์ เรือและเครื่องบิน
10. ห้ามนำโดรนขึ้นบินจากพื้นผิวสีทึบหรือพื้นผิวที่มีการสะท้อนแสงจ้า เช่น หลังคารถยนต์
11. ระมัดระวังเมื่อบินขึ้นจากทะเลทรายหรือจากชายหาดเพื่อหลีกเลี่ยงไม่ให้ทรายเข้าไปในโดรน
12. ห้ามใช้งานโดรนในสภาพแวดล้อมที่มีความเสี่ยงที่จะเกิดเพลิงไหม้หรือการระเบิด
13. ใช้งานโดรนและอุปกรณ์ที่เกี่ยวข้องในสภาพแวดล้อมที่แห้ง
14. ห้ามใช้งานโดรนและอุปกรณ์ที่เกี่ยวข้องในสภาพแวดล้อมต่อไปนี้: สถานที่เกิดอุบัติเหตุ ไฟไหม้ การระเบิด น้ำท่วม สึนามิ ฝิมะถล่ม ดินถล่ม แผ่นดินไหว บริเวณที่มีฝุ่นหรือพายุทราย ขณะใช้งาน ให้หลีกเลี่ยงการสัมผัสกับละอองเกลือและเข็มนา
15. ห้ามใช้งานโดรนใกล้กับฝูงนก

2.3 การใช้งานโดรนอย่างมีความรับผิดชอบ

เพื่อหลีกเลี่ยงการบาดเจ็บสาหัสและความเสียหายต่อทรัพย์สิน ให้ปฏิบัติตามกฎต่อไปนี้:

1. ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณไม่ได้ใช้ยาชา ตึ่มแอลกอฮอล์ ใช้ยาเสพติดหรือกำลังมีอาการวิงเวียนศีรษะ อ่อนเพลีย คลื่นไส้ หรือมีอาการไม่สบายอื่นใด ซึ่งอาจส่งผลกระทบต่อความสามารถในการควบคุมโดรนอย่างปลอดภัยของคุณ
2. หลังลงจอด ให้ปิดโดรนก่อน จากนั้นจึงปิดริโมตคอนโทรล
3. ห้ามปล่อย เปิด ยิง หรือขับเคลื่อนของที่บรรทุกซึ่งเป็นอันตรายลงบนหรือที่อาคาร บุคคล หรือสัตว์ใด ๆ ซึ่งอาจทำให้เกิดการบาดเจ็บหรือความเสียหายต่อทรัพย์สิน
4. ห้ามใช้โดรนที่เสียหายจากอุบัติเหตุ ตกหรือโดรนที่อยู่สภาพไม่ดี
5. ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้รับการฝึกอบรมอย่างเพียงพอและมีแผนรองรับสถานการณ์สำหรับเหตุฉุกเฉิน หรือหากเกิดเหตุการณ์ใดขึ้น

6. ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้วางแผนการบินไว้แล้ว ห้ามบินโดรนด้วยความประมาท
7. เคารพความเป็นส่วนตัวของผู้อื่นเมื่อใช้กล้อง ตรวจสอบให้แน่ใจว่าปฏิบัติตามกฎหมายด้านความเป็นส่วนตัว ระเบียบข้อบังคับ และมาตรฐานทางศีลธรรมท้องถิ่น
8. ห้ามใช้ผลิตภัณฑ์นี้ด้วยเหตุผลอื่นใด นอกเหนือจากการใช้งานส่วนตัวทั่วไป
9. ห้ามใช้เพื่อวัตถุประสงค์ที่ผิดกฎหมายหรือไม่เหมาะสม เช่น การสอดแนม การปฏิบัติภารกิจทางทหาร หรือ การสืบสวนที่ไม่ได้รับอนุญาต
10. ห้ามใช้ผลิตภัณฑ์นี้เพื่อกลั่นแกล้ง ล่วงละเมิด ก่อความ ตัดตาม บ่มขู่ หรือละเมิดสิทธิ์ทางกฎหมาย เช่น สิทธิ์ในความเป็นส่วนตัวและชื่อเสียงของผู้อื่น
11. ห้ามบุกรุกทรัพย์สินส่วนตัวของผู้อื่น

2.4 รายการตรวจสอบก่อนขึ้นบิน

1. แกะตัวครอบกิมบอลออกจากกล้อง
2. ตรวจสอบให้แน่ใจว่าแบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะ ไขพัด และตัวกันใบพัดล็อกติดกับตัวโดรนอย่างถูกต้องและยึดไว้อย่างแน่นหนาแล้ว
3. ตรวจสอบให้แน่ใจว่ารีโมทคอนโทรล อุปกรณ์เคลื่อนที่ และแบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะชาร์จจนเต็ม
4. ตรวจสอบให้แน่ใจว่ากิมบอลและกล้องทำงานปกติ
5. ตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่มีอะไรกีดขวางมอเตอร์และมอเตอร์ทำงานปกติ
6. ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเลนส์ของกล้องและเซนเซอร์ทั้งหมดสะอาด
7. ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ติดตั้ง DJI Neo 2 Digital Transceiver บนโดรนอย่างแน่นหนาก่อนใช้งาน รีโมทคอนโทรลหรือการควบคุมการเคลื่อนที่
8. เมื่อใช้ระบบควบคุมด้วยฝ่ามือ (Palm Control) ให้ตรวจสอบให้แน่ใจว่า DJI Neo 2 ได้เชื่อมต่อกับ DJI Fly บนสมาร์ทโฟนของคุณผ่าน Wi-Fi ไว้ก่อนหน้านี้แล้ว และแอปทำงานอย่างถูกต้อง
เมื่อใช้รีโมทคอนโทรล โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่ารีโมทคอนโทรลและ DJI Fly เชื่อมต่อกับโดรนเรียบร้อยแล้ว
9. ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ตั้งค่า Obstacle Avoidance Action (การดำเนินการหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวาง) ไว้ใน DJI Fly หรือในแว่นตา (หากใช้งาน) และได้กำหนด **Max Altitude (ระดับความสูงสูงสุด) Max Distance (ระยะทางสูงสุด)** และ **Auto RTH Altitude (ระดับความสูง RTH อัตโนมัติ)** ไว้อย่างเหมาะสมตามกฎหมายและข้อบังคับในท้องถิ่น
10. ห้ามติดตั้งอุปกรณ์เสริมที่ไม่ได้รับการรับรองหรืออุปกรณ์ภายนอก เนื่องจากอาจทำให้ผลิตภัณฑ์เสียหายหรือเกิดอันตรายด้านความปลอดภัยได้

การดำเนินการบิน

3 การดำเนินการบิน

โดรนรองรับวิธีการควบคุมที่หลากหลายสำหรับสถานการณ์ต่างๆ ตามความต้องการของคุณ โปรดทำความเข้าใจเกี่ยวกับการแจ้งเตือนและการใช้งานวิธีควบคุมแต่ละแบบก่อนที่จะทำการบิน

- ⚠️ • ห้ามสัมผัสโดรนในขณะที่กำลังบินอยู่ มิฉะนั้น DJI Neo 2 อาจลอยและเกิดการชนกันได้
- ห้ามบินโดรนในทันทีหลังจากที่โดรนเกิดการชนหรือกระแทกหรือสั่นอย่างรุนแรง โดรนอาจไม่สามารถทำการบินให้เสถียรได้

3.1 ระบบควบคุมด้วยฝ่ามือ (Palm Control)



คลิกลิงก์ด้านล่างหรือสแกนรหัส QR เพื่อชมวิดีโอสอนการใช้งาน



<https://www.dji.com/neo-2/video>

ระบบควบคุมด้วยฝ่ามือ (Palm Control) รองรับการบินขึ้นและลงจอดด้วยฝ่ามือ คุณสามารถใช้ปุ่มบน DJI Neo 2 เพื่อถ่าย Smart Snaps หลายครั้ง DJI Neo 2 จะบินไปพร้อมกับการบินที่กดโดยอัตโนมัติหลังจากยืนยันวัตถุแล้ว คุณสามารถเชื่อมต่อกับแอป DJI Fly ผ่าน Wi-Fi เพื่อปรับพารามิเตอร์สำหรับแต่ละโหมดได้ โดยจะใช้การตั้งค่าเริ่มต้นเป็นตัวอย่าง

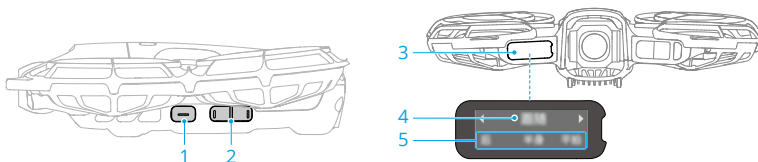
ประกาศ

- ☀️ • ปิดอุปกรณ์ริบมทคอนโทรลและแว่นตาที่เชื่อมต่อกับโดรนก่อนที่จะใช้ระบบควบคุมด้วยฝ่ามือ (Palm Control)
- ⚠️ • ตรวจสอบให้แน่ใจว่าสภาพแวดล้อมในการบินนั้นเป็นไปตามข้อกำหนดการบิน และคุณสามารถควบคุมและเรียก DJI Neo 2 กลับมาได้ทันทีเมื่อเกิดปัญหาหรือในกรณีฉุกเฉิน ในสถานการณ์ที่ DJI อาจไม่สามารถวิเคราะห์สาเหตุของเหตุการณ์นั้นได้ DJI อาจไม่สามารถให้การรับประกันและบริการหลังการขายอื่นๆ ได้
- ก่อนการใช้งานระบบควบคุมด้วยฝ่ามือ (Palm Control) โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่าโดรนได้เชื่อมต่อกับ DJI Fly บนสมาร์ตโฟนของคุณผ่าน Wi-Fi ไว้ก่อนหน้านี้อีกแล้ว เมื่อใช้ระบบควบคุมด้วยฝ่ามือ (Palm Control) โดยไม่ใช้แอป หากโดรนทำงานผิดปกติระหว่างบิน คุณสามารถเลือกที่จะเชื่อมต่อกับ DJI Fly ผ่าน Wi-Fi และควบคุมด้วยตนเองเพื่อหลีกเลี่ยงอุบัติเหตุได้ หากสมาร์ตโฟนของ

คุณไม่สามารถเชื่อมต่อกับโดรนได้ (เช่น Wi-Fi ตัดการเชื่อมต่อ) ให้เปิดรีโมทคอนโทรลที่ได้เชื่อมต่อกับโดรนไว้เพื่อควบคุม

- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าบินในสภาพแวดล้อมที่เปิดโล่งไร้สิ่งกีดขวาง และไม่มีสัญญาณ Wi-Fi รบกวน
- เมื่อใช้งานระบบควบคุมด้วยฝ่ามือ (Palm Control) ระดับความสูงสูงสุดในการบินคือ 60 ม. พยายามให้ระยะแนวสายตา (VLOS) อยู่ภายในขอบเขตที่ควบคุมได้
- DJI Neo 2 จะระงับโดยอัตโนมัติในสถานการณ์ต่อไปนี้ โปรดสังเกตสภาพแวดล้อมในการทำงานเพื่อไม่ให้สูญหายหรือเสียหายเนื่องจากการระงับ
 - ♦ แบตเตอรี่ต่ำมาก
 - ♦ การระบุตำแหน่งล้มเหลวและเข้าสู่โหมดท่าทาง (Attitude)
 - ♦ ตรวจพบการชนแต่ไม่ได้ชน
- ปฏิบัติตามกฎต่อไปนี้เมื่อบินขึ้นหรือลงจอดที่ฝ่ามือ
 - ♦ บังคับโดรนในสภาพแวดล้อมที่ไม่มีลมทุกครั้งที่เป็นไปได้
 - ♦ ถือด้านข้างของโดรนจากด้านล่างเมื่อทำการบินขึ้น อย่าวางนิ้วของคุณไว้ในตัวกันใบพัดหรือช่วงหมุนของใบพัดเพื่อไม่ให้เกิดการบาดเจ็บหรือความเสียหาย
 - ♦ ห้ามบินขึ้นหรือลงจอดขณะที่กำลังเคลื่อนที่ มิฉะนั้น ก็อาจรบกวนและอาจเกิดการชนได้ อาจไม่สามารถหยุดมอเตอร์ได้ในระหว่างการลงจอดเมื่อคุณขยับมือ
 - ♦ ห้ามโยนโดรนในระหว่างการขึ้นบิน
 - ♦ ห้ามจับโดรนในระหว่างที่โดรนกำลังบิน
 - ♦ หากต้องการให้ลงจอดบนฝ่ามือ ให้วางมือของคุณไว้ใต้โดรนพอดีเพื่อป้องกันไม่ให้ตกลงมาหลังจากลงจอด
 - ♦ บินขึ้นในสภาพแวดล้อมที่มีแสงสว่างเพียงพอและพื้นผิวที่ราบเรียบ ห้ามบินไปยังสภาพแวดล้อมที่มีแสงสว่างต่างไปจากตำแหน่งปัจจุบันอย่างมาก
 - ♦ หากโดรนไม่สามารถทำการบินขึ้นหรือลงจอดบนฝ่ามือได้ ให้ทำตามเสียงแจ้งเตือนของโดรนเพื่อแก้ไขปัญหาหรือเชื่อมต่อกับแอป DJI Fly เพื่อดูรายละเอียด เสียงแจ้งเตือนรองรับภาษาอังกฤษหรือภาษาจีนกลางตามการตั้งค่าภาษาของแอปจากการเชื่อมต่อครั้งล่าสุด ไม่รองรับภาษาอื่นนอกจากนี้

สลัปโหมดและปรับการตั้งค่า



1. ปุ่มขึ้นบิน
2. ปุ่มเลือก
3. หน้าจอ
4. โหมดถ่ายภาพ
5. พารามิเตอร์การถ่าย

สลับโหมดถ่ายภาพ

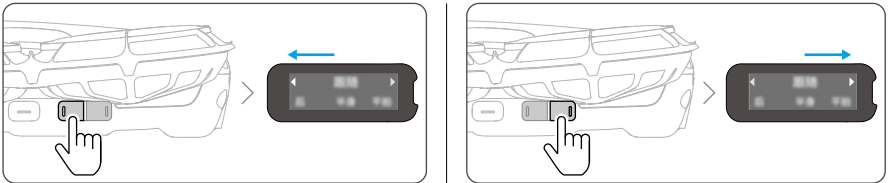
หลังจากเปิดเครื่องโดรนครั้งแรก โหมดเริ่มต้นจะเป็นติดตาม กดปุ่มเลือกเพื่อสลับเป็นโหมดอื่นๆ เช่น Dronie, Circle* และอื่น ๆ

หลังจากเปลี่ยนโหมดแล้ว โดรนจะประกาศโหมดที่เลือกผ่านเสียงแจ้งเตือน ขณะที่หน้าจอจะแสดงโหมดและพารามิเตอร์ปัจจุบัน

* มีโหมดการถ่ายภาพอัจฉริยะเพิ่มเติมเมื่อใช้งานการควบคุมด้วยแอปมือถือ (Mobile App Control) อัปเดตเฟิร์มแวร์ของโดรนให้เป็นเวอร์ชันล่าสุด มิฉะนั้น โหมดถ่ายภาพบางโหมดอาจไม่พร้อมใช้งาน

ตั้งค่าพารามิเตอร์การถ่ายภาพ

1. กดปุ่มเลือกค้างไว้ 2 วินาทีเพื่อเข้าสู่การตั้งค่าพารามิเตอร์ รายการที่กะพริบบนหน้าจอในขณะนี้คือรายการที่สามารถปรับได้
2. กดปุ่มเลือกเพื่อปรับค่า



3. กดปุ่มเลือกค้างไว้อีกครั้งเพื่อสลับไปยังการตั้งค่ารายการถัดไป
4. กดปุ่มขึ้นบินเพื่อบันทึกการตั้งค่าปัจจุบันและออก

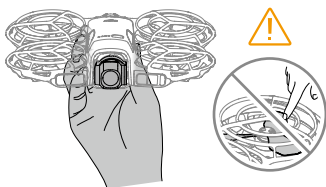
การขึ้นบินบนฝ่ามือและ Smart Snaps

- ⚠ • โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณทำตามกฎหมายและข้อกำหนดด้านความเป็นส่วนตัวของพื้นที่นั้น ๆ เมื่อใช้งาน Smart Snaps
- Smart Snaps รองรับการติดตามบุคคลเท่านั้น
- รองรับการขึ้นบินและลงจอดด้วยฝ่ามือสำหรับระบบควบคุมด้วยฝ่ามือ (Palm Control) การควบคุมด้วยแอปมือถือ และการควบคุมด้วย RC ความแตกต่างคือ เมื่อใช้การควบคุมด้วย RC จะไม่รองรับฟีเจอร์ Smart Snaps สำหรับการควบคุมด้วยฝ่ามือ และไม่จำเป็นต้องยืนยันตัวตนวัตถุก่อนขึ้นบิน

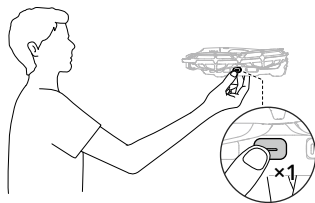
1. เปิดเครื่อง DJI Neo 2 ปลดปล่อยให้โดรนอยู่นิ่งและรอให้ระบบวินิจฉัยตัวเองเสร็จเรียบร้อย

- ดูให้แน่ใจว่ามีพื้นที่มากพอให้เคลื่อนที่ตามพารามิเตอร์ที่ตั้งไว้ เช่น ระยะทางและความสูง กดปุ่มเลือกเพื่อเลือกโหมดที่คุณต้องการ
- ทำตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อทำการบินขึ้นด้วยฝ่ามือ

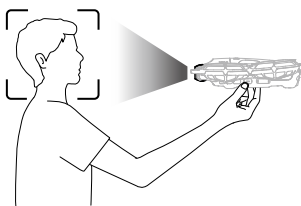
1



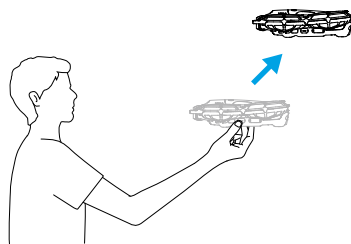
2



3



4



- การบินขึ้นด้วยฝ่ามือจะมีการยืนยันตัววัตถุก่อน ทิศด้านข้างของตัวโดรนโดยให้มืออยู่ด้านล่างและให้กล้องหันเข้าวัตถุ ดูให้แน่ใจว่ามือของคุณไม่ได้ปิดบังกล้องและไม่มีสิ่งกีดขวางในการบินขึ้น

⚠ • ห้ามวางนิ้วมือในระยะหมุนของใบพัด

- กางแขนของคุณออก หันกล้องไปทางวัตถุ และพยายามให้โดรนอยู่นิ่งๆ กดปุ่มขึ้นบินค้างไว้ โดรนจะแจ้งโหมดที่เลือกและนับถอยหลังด้วยเสียง จากนั้นจะบินขึ้นโดยอัตโนมัติ หากต้องการยกเลิกการขึ้นบิน ให้กดปุ่มขึ้นบินอีกครั้งก่อนที่การนับถอยหลังจะสิ้นสุด

- ☀ • เมื่อมีสิ่งกีดขวางวัตถุหรือสภาพแวดล้อมมีแสงสว่างที่ไม่เหมาะสม โดรนอาจไม่สามารถยืนยันตัววัตถุได้
- เมื่อใช้งานการบินขึ้นบนฝ่ามือ โดรนจะบินถอยหลังเป็นระยะทางสั้น ๆ หลังจากที่ยกขึ้น พยายามระมัดระวังบริเวณด้านหลังของโดรนเพื่อความปลอดภัยในการบิน

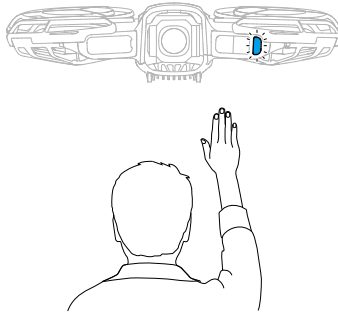
- DJI Neo 2 จะเริ่มการบินก็หรือถ่ายภาพตามโหมดที่เลือกและพารามิเตอร์ที่ตั้งค่าไว้
- เชื่อมต่อ DJI Neo 2 กับ DJI Fly เพื่อดูฟุตเทจและสร้างวิดีโอสั้น ๆ

การควบคุมด้วยท่าทาง

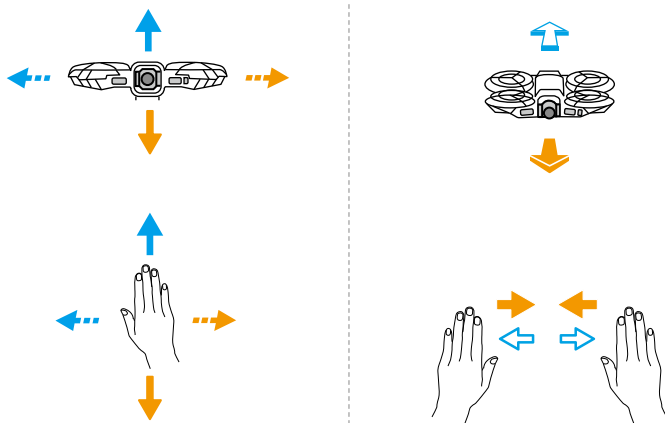
ใช้ท่าทางเพื่อปรับตำแหน่งของโดรนในระหว่างสล็อตไคท์และ ActiveTrack

- 👁️ • การควบคุมด้วยท่าทางปิดใช้งานอยู่ตามค่าเริ่มต้น หากต้องการเปิดใช้งานการควบคุมด้วยท่าทาง ให้เชื่อมต่อกับแอป DJI Fly และทำตามบทแนะนำเพื่อปลดล็อกฟีเจอร์นี้
- โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณได้ปฏิบัติตามเงื่อนไขต่อไปนี้ทั้งหมดก่อนใช้งานระบบควบคุมด้วยฝ่ามือ (Gesture Control)
 - ♦ มีเพียงวัตถุที่ถูกติดตามหรือโฟกัสอยู่ในขณะนี้เท่านั้นที่สามารถควบคุมโดรนได้
 - ♦ รักษาระยะห่างในแนวนอนระหว่างโดรนกับฝ่ามือของคุณไว้ที่ 2-5 ม.
 - ♦ ต้องมองเห็นวัตถุในมุมมองกล้องอย่างชัดเจนและครบถ้วนโดยไม่มีสิ่งกีดขวาง
 - ♦ เขี่ยนิ้วมือให้ตรงและหลีกเลี่ยงการสวมถุงมือหนาหรือถุงมือคลุมนิ้ว

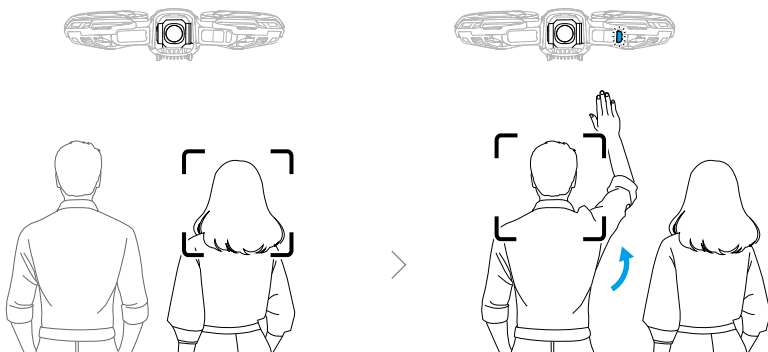
ยกฝ่ามือของคุณขึ้นหากกล้อง เมื่อไฟแสดงสถานะเปลี่ยนเป็นสีน้ำเงินแล้ว คุณสามารถควบคุมโดรนได้ด้วยท่าทาง



- ขยับฝ่ามือของคุณขึ้น ลง ซ้าย หรือขวา เพื่อควบคุมทิศทางของโดรน
- ยกฝ่ามือทั้งสองข้างหันของคุณเข้าหาโดรน เมื่อไฟแสดงสถานะกะพริบสีฟ้าสองครั้ง ให้ขยับมือทั้งสองเข้าใกล้กันหรือออกห่างกัน แล้วค้างไว้เพื่อสั่งให้ตัวเครื่องบินไปข้างหน้าหรือถอยหลัง



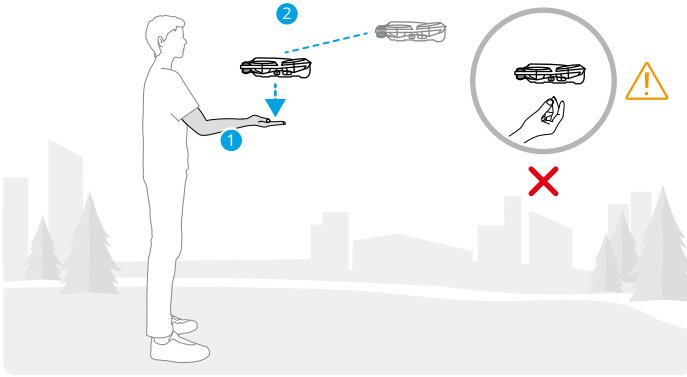
- หากต้องการออกจากการควบคุมด้วยท่าทาง ให้กำมือหรือลดแขนลง ไฟแสดงสถานะจะดับลง และโดรนจะลอยนิ่งอยู่กับที่ การติดตามต่อไปจะเป็นไปตามทิศทางและระยะทางที่ปรับแล้ว
- หากต้องการติดตามวัตถุ วัตถุเดิมควรอยู่ที่และออกจากการควบคุมด้วยท่าทาง วัตถุใหม่ควรยื่นข้างวัตถุเดิม (ในระยะครึ่งลำตัว) เหยียดแขนข้างหนึ่งโดยหันฝ่ามือเข้าหาโดรน และค้างไว้เกิน 2 วินาที หลังจากสลับสำเร็จแล้ว ไฟแสดงสถานะจะติดสีน้ำเงินคงที่ และโดรนจะติดตามวัตถุใหม่



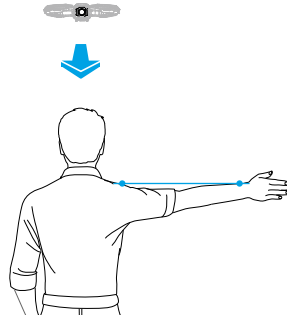
- ⚠
- โดรนไม่สามารถหลีกเลี่ยงวัตถุที่เคลื่อนไหว เช่น ผู้คน สัตว์ หรือยานพาหนะ ขณะใช้การควบคุมด้วยท่าทาง ให้ใส่ใจกับสภาพแวดล้อมโดยรอบเพื่อความปลอดภัยในการบิน
 - ห้ามใช้การควบคุมด้วยท่าทางในพื้นที่ที่มีสิ่งของเล็ก ๆ หรือละเอียดอ่อน (เช่น กิ่งไม้หรือสายไฟ) หรือวัตถุโปร่งแสง (เช่น น้ำหรือแก้ว) หรือพื้นผิวสีเดียว (เช่น ผืนนํ้าเขียว)
 - การควบคุมด้วยท่าทางอาจไม่สำเร็จในสภาพแสงที่มืดเกินไปหรือสว่างเกินไป ใช้ไฟแฟลชที่เกี่ยวข้องกับท่าทางภายใต้ช่วงความสว่างที่เหมาะสม (5-100,000 ลักซ์)

การกลับไปยังฝ่ามือ

ตรวจสอบให้แน่ใจว่าโดรนกำลังลอยนิ่งอยู่กับที่ หันหน้าไปทางโดรนโดยเหยียดฝ่ามือออก ตรวจสอบให้แน่ใจว่ามือของคุณอยู่ต่ำกว่าระดับความสูงของโดรน ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณกางฝ่ามือให้ราบและมั่นคง โดยกางนิ้วมือออกจนสุด รอให้โดรนกลับมาและลงจอดบนฝ่ามือของคุณ



หากโดรนอยู่ในใกล้ ให้หันหน้าไปทางโดรนก่อน แล้วเหยียดแขนข้างหนึ่งออกไปด้านข้างเพื่อส่งสัญญาณให้โดรนกลับมา หลังจากที่ดินโดรนบินเข้ามาใกล้แล้ว ให้กางฝ่ามือออกและรอให้โดรนลงจอดบนมือของคุณ



- ⚠️ • ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณกางนิ้วมือออกจนสุดเพื่อป้องกันไม่ให้นิ้วของคุณสัมผัสกับใบพัด ห้ามจับด้านข้างของตัวโดรนขณะลงจอดในลักษณะเดียวกับตอนขึ้นบิน
- ขณะดำเนินการกลับไปยังฝ่ามือ ให้รักษาระยะห่างในแนวอนระหว่างโดรนกับฝ่ามือของคุณไว้ที่ 2-5 ม. และระยะห่างในแนวตั้งไม่เกิน 2 ม.
- หากโดรนไม่สามารถกลับมาที่ฝ่ามือในระยะนี้ได้ ให้ปรับตำแหน่งของคุณหรือของโดรนโดยชี้ท่าทางเพื่อหลีกเลี่ยงจุดอับสายตาของโดรน แล้วลองใหม่อีกครั้ง

- หากต้องการเรียกโดรนกลับมาด้วยการเหยียดแขนข้างหนึ่งออกไปด้านข้าง ให้รักษาระยะห่างในแนวนอนไม่เกิน 10 ม. จากแขนของคุณ โปรดเหยียดแขนของคุณจนสุดเมื่อยกขึ้น ห้ามยกแขนทั้งสองข้างขึ้นพร้อมกัน



- ระหว่างที่ลงจอดบนฝ่ามือ โดรนอาจลอยขึ้นเล็กน้อยแล้วค่อยๆ ลงจอดบนฝ่ามือ พยายามให้มืออยู่นิ่ง ๆ และกางนิ้วมือออกในระหว่างกระบวนการ
- ในโหมดติดตามและสปอตไลท์ โดรนจะลอยอยู่กับที่หากกล้องหาวัตถุไม่พบในระหว่างการบันทึก เรียกใช้ DJI Fly บนสมาร์ตโฟนของคุณผ่าน Wi-Fi เพื่อเชื่อมต่อระหว่างบิน สมาร์ตโฟนจะต้องเชื่อมต่อกับ DJI Fly ไว้ก่อนหน้าแล้วจึงจะเชื่อมต่อได้ ในมุมมองการควบคุม โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้หยุดทำงานต่าง ๆ ไปแล้ว เลือก **การควบคุมด้วยตนเอง** จากรายการโหมด แล้วลงจอดโดรนโดยใช้ก้านควบคุมเสมือนจริง

3.2 การควบคุมด้วยแอปมือถือ



ขอแนะนำให้คลิกลิงก์ด้านล่างหรือสแกนรหัส QR เพื่อชมวิดีโอสอนการใช้งาน



<https://www.dji.com/neo-2/video>

หากต้องการใช้การควบคุมด้วยแอปมือถือ ให้เชื่อมต่อ DJI Neo 2 กับแอป DJI Fly บนสมาร์ตโฟนผ่าน Wi-Fi แล้วควบคุม DJI Neo 2 ในแอป ในการควบคุมด้วยแอปมือถือจะมีฟังก์ชันทั้งหมดสำหรับระบบควบคุมด้วยฝ่ามือ (Palm Control) ให้ใช้งานได้ คุณสามารถตั้งค่าพารามิเตอร์และใช้ Smart Snaps ในแอปได้ นอกจากนี้ยังรองรับฟังก์ชันอื่นๆ อีก เช่น การควบคุมด้วยตนเอง การบันทึกเสียง และการควบคุมด้วยเสียง

ประกาศ



- ก่อนการใช้งานการควบคุมด้วยแอปมือถือ (Mobile App Control) โปรดตรวจสอบสิ่งต่อไปนี้:
 - ♦ ปิดเครื่องอุปกรณ์รีโมทคอนโทรลที่เชื่อมต่อกับโดรนเพื่อให้สามารถสลับมุมมองไลฟ์วิวไปยังแอปมือถือได้
 - ♦ ปิดบลูทูธและ Wi-Fi บนสมาร์ตโฟนเครื่องอื่น ๆ ที่เคยเชื่อมต่อกับโดรนไว้ก่อนหน้าเพื่อป้องกันการแทรกแซงหรือเข้าแทนที่การเชื่อมต่อ

- รองรับ RTH ในการควบคุมด้วยแอปมือถือ (Mobile App Control) โปรดดูที่ [กลับจุดขึ้นบิน](#) หากต้องการทราบรายละเอียด



- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าบินในสภาพแวดล้อมที่เปิดโล่งไร้สิ่งกีดขวาง และไม่มีสัญญาณ Wi-Fi สบคมไม่อย่างนั้นแล้ว แอปอาจตัดการเชื่อมต่อจาก DJI Neo 2 ซึ่งอาจส่งผลต่อความปลอดภัยในการบิน
- เมื่อใช้งานการควบคุมด้วยแอปมือถือ (Mobile App Control) ระดับความสูงในการบินสูงสุดของ DJI Neo 2 คือ 60 เมตร พยายามให้ระยะแนวสายตา (VLOS) อยู่ภายในขอบเขตที่ควบคุมได้
- DJI Neo 2 จะจอดโดยอัตโนมัติในสถานการณ์ต่อไปนี้ โปรดสังเกตสภาพแวดล้อมในการใช้งานเพื่อไม่ให้ DJI Neo 2 สูญหายหรือเสียหายเมื่อลงจอด
 - ♦ แบตเตอรี่ต่ำมาก
 - ♦ การระบุตำแหน่งล้มเหลวและเข้าสู่โหมดท่าทาง (Attitude)
 - ♦ ตรวจพบการชนแต่ไม่ได้ชน

การเชื่อมต่อ DJI Neo 2

1. เปิด DJI Neo 2 แล้วรอให้ระบบวินิจฉัยตัวเองเสร็จเรียบร้อย
2. เปิดใช้งาน Bluetooth, Wi-Fi และบริการตำแหน่งที่ตั้งบนสมาร์ทโฟน
3. แตะที่ **คู่มือการเชื่อมต่อ** ที่มุมขวาล่างของหน้าจอหลักในแอป เลือกกลุ่มของอุปกรณ์ แล้วเลือก **เชื่อมต่อผ่านอุปกรณ์มือถือ**
4. เลือกอุปกรณ์ที่ต้องการในผลลัพธ์การค้นหา ระบบจะแสดงมุมมองการควบคุมหลังจากเชื่อมต่อเสร็จเรียบร้อย เมื่อเชื่อมต่อสมาร์ทโฟนกับ DJI Neo 2 เป็นครั้งแรก ให้กดปุ่มเปิด/ปิดบน DJI Neo 2 ค้างไว้เพื่อยืนยัน



- และคุณยังสามารถแตะที่ QuickTransfer หรือแพลงอุปกรณ์ Wi-Fi บนหน้าจอหลักของ DJI Fly เพื่อเชื่อมต่อ Wi-Fi ได้อีกด้วย
- หากต้องการเปลี่ยนสมาร์ทโฟนที่เชื่อมต่อกับ DJI Neo 2 ให้ปิดใช้งาน Bluetooth และ Wi-Fi บนสมาร์ทโฟนที่กำลังเชื่อมต่ออยู่ก่อนที่จะเชื่อมต่อ DJI Neo 2 กับสมาร์ทโฟนเครื่องอื่น

การควบคุมเสียงพูด

ในมุมมองการควบคุม ให้แตะที่ ทางขวาของหน้าจอได้ไลฟ์วิวเพื่อเปิดใช้การควบคุมด้วยเสียง ใช้คำสั่งเสียงเพื่อควบคุม DJI Neo 2 และปุ่มที่เกี่ยวข้องในหน้าต่างป๊อปอัพเพื่อดูคำสั่งทั่วไป คำสั่งเสียงรองรับการป้อนคำสั่งด้วยภาษาธรรมชาติ



- การควบคุมด้วยเสียงรองรับภาษาอังกฤษหรือภาษาจีนกลางตามภาษาของแอป
- เพิ่มระดับเสียงโทรศัพท์เพื่อประสบการณ์ที่ดีที่สุดในการใช้การควบคุมด้วยเสียง

การควบคุมด้วยนาฬิกา

ในสถานการณ์กีฬา เช่น การปั่นจักรยาน สามารถใช้แอป DJI Fly ร่วมกับ Apple Watch เพื่อควบคุมโดรนได้

1. ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ติดตั้ง DJI Fly ทั้งในนาฬิกาและสมาร์ทโฟนของคุณแล้ว
2. เปิดใช้ DJI Fly บนสมาร์ทโฟนของคุณ และเชื่อมต่อโดรนเข้ากับสมาร์ทโฟน
3. เปิดใช้ DJI Fly บน Apple Watch เพื่อเริ่มต้นควบคุมจากระยะไกล ดูวิดีโอสอนการใช้งานหากต้องการทราบรายละเอียดเพิ่มเติม



- เมื่อควบคุมโดรนผ่านนาฬิกา โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่า DJI Fly กำลังทำงานอยู่บนสมาร์ทโฟนของคุณ สามารถปิดหน้าจอโทรศัพท์ได้ ห้ามปิด DJI Fly มิฉะนั้น โดรนจะตัดการเชื่อมต่อจากนาฬิกาของคุณ
- ให้สมาร์ทโฟนของคุณอยู่ภายในระยะบลูทูธของนาฬิกา
- หากต้องการดูอุปกรณ์นาฬิกาที่รองรับ ให้ไปที่ <https://www.dji.com/neo-2/faq>

3.3 การควบคุม RC

ขึ้นบินอัตโนมัติ

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

การลงจอดอัตโนมัติ

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

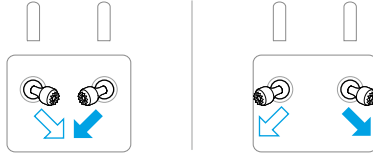


- เลือกสถานที่ที่เหมาะสมในการลงจอด

ติดเครื่อง/ดับเครื่องมอเตอร์

การติดเครื่องมอเตอร์

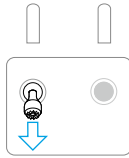
ใช้หนึ่งในคำสั่งจากก้านควบคุมแบบผสมผสาน (CSC) ดังแสดงด้านล่างเพื่อติดเครื่องมอเตอร์ เมื่อมอเตอร์ติดและหมุนแล้ว ให้ปล่อยก้านควบคุมทั้งสองอันพร้อมกัน



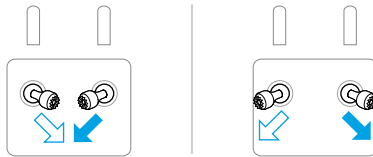
ดับเครื่องมอเตอร์

สามารถดับเครื่องมอเตอร์ได้สองวิธี:

วิธีที่ 1: เมื่อโดรนลงจอดแล้ว ให้กดก้านคันเร่งลงค้างไว้จนกว่ามอเตอร์จะหยุดทำงาน



วิธีที่ 2: เมื่อโดรนลงจอดแล้ว ให้ใช้หนึ่งใน CSC ที่แสดงไว้ด้านล่างจนกว่ามอเตอร์จะหยุดทำงาน



ดับเครื่องมอเตอร์ระหว่างบิน

⚠ • การหยุดมอเตอร์กลางอากาศจะทำให้โดรนตกได้

การตั้งค่าเริ่มต้นสำหรับ **การหยุดใบพัดฉุกเฉิน** ในแอป DJI Fly สำหรับ **กรณีฉุกเฉินเท่านั้น** ซึ่งแปลว่าสามารถหยุดมอเตอร์ได้ในระหว่างเที่ยวบินเมื่อโดรนตรวจพบว่าอยู่ในสถานการณ์ฉุกเฉินเท่านั้น เช่น โดรนมีส่วนเกี่ยวข้องกับการบิน มอเตอร์ติดขัด โดรนกำลังหมุนอยู่กลางอากาศ หรือไม่สามารถควบคุมโดรนได้และกำลังขึ้นหรือลงอย่างรวดเร็ว หากต้องการดับเครื่องมอเตอร์ระหว่างบิน ให้ใช้ขั้นตอน CSC แบบเดียวกับการติด

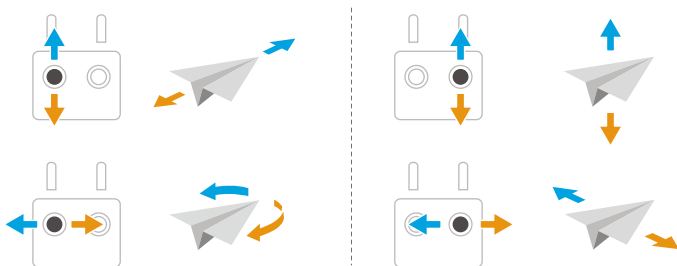
เครื่องมือเทอร์ โปรดทราบว่าคุณจำเป็นต้องกดปุ่มควบคุมค้างไว้สองวินาทีในขณะที่ทำ CSC เพื่อหยุดมอเตอร์ สามารถเปลี่ยนการตั้งค่าหยุดใบพัดฉุกเฉิน ในแอปเป็น **หยุดได้ทุกเวลา** โปรดใช้ตัวเลือกนี้ด้วยความระมัดระวัง

การควบคุมโดรน

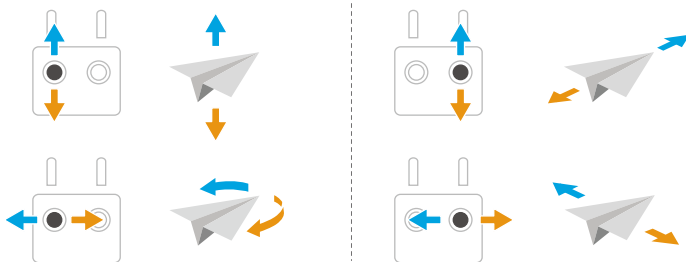
สามารถใช้ปุ่มควบคุมของรีโมตคอนโทรลเพื่อควบคุมการเคลื่อนไหวของโดรนได้ ปุ่มควบคุมสามารถใช้งานได้ทั้งโหมด 1 โหมด 2 หรือโหมด 3 ดังที่แสดงด้านล่าง

โหมดควบคุมที่เป็นค่าเริ่มต้นของรีโมตคอนโทรลคือโหมด 2 ในคู่มือนี้ จะใช้โหมด 2 เป็นตัวอย่างเพื่อแสดงวิธีการใช้ปุ่มควบคุมนี้ ยิ่งผลึกกันออกไปห่างจากศูนย์กลางเท่าไร โดรนก็จะเคลื่อนที่เร็วขึ้นเท่านั้น

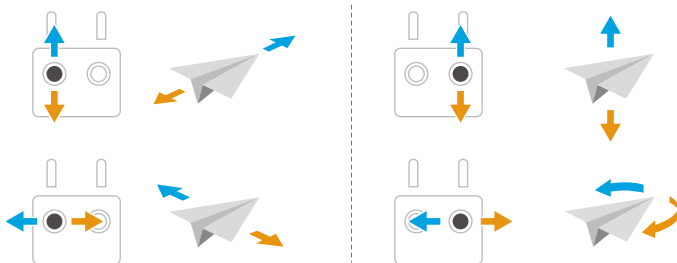
โหมด 1



โหมด 2



โหมด 3



ขั้นตอนขึ้นบิน/ลงจอด

- ⚠️ ห้ามขึ้นบินจากฝ่ามือหรือขณะที่ถือโดรนด้วยมือของคุณ
- ห้ามใช้โดรนเมื่อมีแสงสว่างเกินไปหรือมืดเกินไปที่จะใช้รีโมทคอนโทรลเพื่อตรวจสอบการบิน คุณมีหน้าที่รับผิดชอบในการปรับความสว่างของจอแสดงผลและปริมาณแสงแดดที่ส่องลงบนจอภาพ เพื่อหลีกเลี่ยงความยากลำบากให้มองจอภาพได้ชัดเจน

- รายการตรวจสอบก่อนขึ้นบินออกแบบมาเพื่อช่วยให้คุณบินโดรนได้อย่างปลอดภัย ตรวจสอบรายการตรวจสอบก่อนขึ้นบินให้ครบทุกข้อก่อนการบินทุกครั้ง
- วางโดรนไว้ในพื้นที่โล่งและราบเรียบโดยที่ท้ายของโดรนชี้มาทางคุณ
- กดปุ่มเปิด/ปิดที่รีโมทคอนโทรล และที่ตัวโดรน
- เปิด DJI Fly และเข้าสู่มุมมองกล้อง
- รอให้การวินิจฉัยตนเองของโดรนเสร็จ หาก DJI Fly ไม่แสดงคำเตือนความผิดปกติใด ๆ คุณสามารถสตาร์ทมอเตอร์ได้
- กดปุ่มขึ้นบินขึ้นบน
- ในการลงจอด ให้บินอยู่ที่เหนือพื้นผิวที่เสมอกัน และดันปุ่มขึ้นบนลงเพื่อลดระดับ
- หลังจากการลงจอด ดันคันบังคับลงและค้างไว้จนกว่ามอเตอร์จะหยุดทำงาน
- ปิดโดรนก่อนปิดรีโมทคอนโทรล

- ☀️ เมื่อใช้งานรีโมทคอนโทรล การขึ้นบินบนฝ่ามือยังคงสามารถทำได้โดยการกดปุ่มขึ้นบินค้างไว้บน DJI Neo 2 และคุณสามารถทำการลงจอดบนฝ่ามือเพื่อนำโดรนลงจอดได้ ไม่รองรับ Smart Snaps สำหรับระบบควบคุมด้วยฝ่ามือ คำชี้แจงและคำแนะนำที่เกี่ยวข้องจะคล้ายกับระบบควบคุมด้วยฝ่ามือ ต่างกันตรงที่ไม่จำเป็นต้องมีการยืนยันนิ้วตัวใดก่อนขึ้นบิน โปรดดูข้อมูลเพิ่มเติมที่ [ระบบควบคุมด้วยฝ่ามือ \(Palm Control\)](#)

โหมดโดรนอัจฉริยะ

FocusTrack

- ☀️ โดรนจะไม่ถ่ายภาพหรือบันทึกวิดีโอโดยอัตโนมัติในขณะที่ใช้ FocusTrack ควบคุมโดรนด้วยตนเองเพื่อถ่ายภาพหรือบันทึกวิดีโอ

สเปดไลท์

ช่วยให้กล้องกิมบอลหันไปทางวัตถุตลอดเวลาขณะที่คุณควบคุมการบินด้วยตนเอง

เมื่อระบบจับภาพทำงานตามปกติ โดรนจะหลบหลีกหรือเบรกเมื่อตรวจพบสิ่งกีดขวางตามการดำเนินการหลบหลีกสิ่งกีดขวางที่ตั้งค่าเป็น **Bypass (หาหลีก)** หรือ **Brake (usn)** ใน DJI Fly

- ⚠️ การหลบหลีกสิ่งกีดขวางถูกปิดใช้งานในโหมด Sport

วัตถุที่รองรับ:

- วัตถุที่อยู่นิ่ง
- วัตถุที่เคลื่อนไหว (เฉพาะยานพาหนะและผู้คน)

จุดสนใจ (POI)




ช่วยให้โดรนบินวนรอบวัตถุ

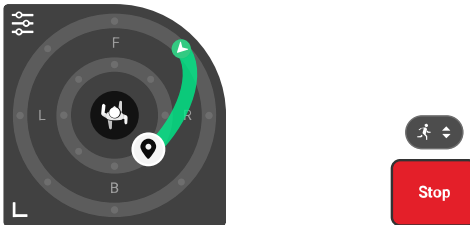
โดรนจะบินหลบหลีกสิ่งกีดขวางโดยไม่คำนึงถึงการตั้งค่าโหมดการบินหรือการดำเนินการหลบหลีกสิ่งกีดขวางใน DJI Fly เมื่อระบบการมองเห็นทำงานตามปกติ

วัตถุที่รองรับ:

- วัตถุที่อยู่นิ่ง
- วัตถุที่เคลื่อนไหว (เฉพาะยานพาหนะและผู้คน)

ActiveTrack


แตะหรือเลื่อนวงล้อติดตามเพื่อเปลี่ยนทิศทางการติดตาม และโดรนจะบินโดยอัตโนมัติจากตำแหน่งปัจจุบัน  ตามเส้นทางที่สร้างขึ้นไปยังทิศทางการติดตาม  ที่เลือกและติดตามต่อไป ผู้ใช้ยังสามารถปรับทิศทางการติดตาม ความสูง และระยะห่างได้ด้วยตนเองโดยใช้ก้านควบคุม และไอคอนการตั้งค่า FocusTrack  เพื่อตั้งค่าพารามิเตอร์การติดตามในแอป




โดรนจะบินหลบหลีกสิ่งกีดขวางโดยไม่คำนึงถึงการตั้งค่าโหมดการบินหรือการดำเนินการหลบหลีกสิ่งกีดขวางใน DJI Fly เมื่อระบบการมองเห็นทำงานตามปกติ

วัตถุที่รองรับ:

วัตถุที่เคลื่อนไหว (เฉพาะยานพาหนะและผู้คน)

เมื่อวัตถุเป็นบุคคล โดรนสามารถตรวจจับฉากถ่ายภาพที่แตกต่างกันได้โดยอัตโนมัติ ผู้ใช้ยังสามารถแตะไอคอนฉากถ่ายภาพ  เพื่อสลับฉากการถ่ายภาพด้วยตนเอง โดรนจะใช้พารามิเตอร์การติดตามที่สอดคล้องกันตามฉากที่เลือก

-
-  • ห้ามตั้งค่าฉากถ่ายภาพเป็นมาตรฐานหรือซิงโครไนซ์ด้วยตนเองเมื่อเล่นสกี มีดะนั้น จะไม่รับประกันผลการติดตามและความปลอดภัยในการบินได้
-

ใน ActiveTrack ช่วงระยะทางและความสูงที่รองรับระหว่างโดรนและวัตถุระบุไว้ด้านล่าง

วัตถุ	ผู้คน	พาหนะ/เรือ
ระยะทางแนวราบ	4-20 ม.	4-50 ม.
ความสูง	0.5-15 ม.	0.5-50 ม.

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

ประกาศ

- ⚠ โดรนไม่สามารถหลีกเลี่ยงวัตถุที่เคลื่อนไหว เช่น ผู้คน สัตว์ หรือยานพาหนะ เมื่อใช้ FocusTrack ให้ใส่ใจกับสภาพแวดล้อมโดยรอบเพื่อความปลอดภัยในการบิน
- ห้ามใช้ FocusTrack ในพื้นที่ที่มีสิ่งของเล็ก ๆ หรือเล็กมาก (เช่น กิ่งไม้หรือสายไฟฟ้า) หรือวัตถุโปร่งแสง (เช่น น้ำหรือแก้ว) หรือพื้นผิวสีเดียว (เช่น ผืนงสีเขียว)
- เมื่อโดรนกำลังติดตามวัตถุ ให้หลีกเลี่ยงการหยุดอย่างฉับพลันและด้วยความเร็วสูงจากวัตถุ โดรนอาจไม่สามารถเบรกได้ทันเนื่องจากแรงเฉื่อย ซึ่งอาจทำให้เกิดการชน
- เตรียมกดปุ่มหยุดบินชั่วคราวบนรีโมตคอนโทรลเสมอ หรือแตะ **Stop** ใน DJI Fly เพื่อควบคุมโดรนด้วยตนเองในกรณีที่มีสถานการณ์ฉุกเฉินเกิดขึ้น
- โปรดระมัดระวังเป็นพิเศษเมื่อใช้ FocusTrack ในสถานการณ์ดังต่อไปนี้:
 - ♦ วัตถุที่ติดตามไม่ได้เคลื่อนที่อยู่ในระนาบเดียวกัน
 - ♦ วัตถุที่ติดตามอยู่เปลี่ยนรูปร่างกับขณะที่กำลังเคลื่อนที่
 - ♦ วัตถุที่ติดตามอยู่หายไปช่วงเวลาหนึ่ง
 - ♦ วัตถุที่ติดตามอยู่ในพื้นที่ขนาดใหญ่ที่เป็นสีเดียว เช่น ทะเลทราย
 - ♦ วัตถุที่ติดตามอยู่มีสีเดียวหรือลวดลายเดียวกับสภาพแวดล้อม
 - ♦ สภาพแสงที่มืดมาก (<5 ลักซ์) หรือสว่างมาก (>100,000 ลักซ์)
- โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณทำตามกฎหมายและข้อกำหนดด้านความเป็นส่วนตัวของพื้นที่นั้น ๆ เมื่อใช้งาน FocusTrack
- ขอนแนะนำให้ติดตามเฉพาะยานยนต์ และผู้คน (แต่ไม่ใช่เด็ก ๆ) บินด้วยความระมัดระวังเมื่อติดตามวัตถุอื่น ๆ
- สำหรับวัตถุที่เคลื่อนไหวที่รองรับ ยานพาหนะหมายถึงรถยนต์ อย่าติดตามรถยนต์ควบคุมระยะไกล
- วัตถุที่ติดตามอยู่อาจสลับไปเป็นวัตถุอื่นโดยไม่ตั้งใจ เมื่อพวกมันผ่านเข้าไปใกล้กัน

ใช้ FocusTrack

ก่อนเปิดใช้ FocusTrack ตรวจสอบให้แน่ใจว่าสภาพแวดล้อมการบินเปิดโล่ง ไม่มีสิ่งกีดขวาง และมีแสงสว่างเพียงพอ

แตะไอคอน FocusTrack [•] ที่ด้านซ้ายของมุมมองกล้อง หรือเลือกวัตถุบนหน้าจอเพื่อเปิดใช้งาน FocusTrack หลังจากเปิดใช้งานแล้ว ให้แตะไอคอน FocusTrack [•] อีกครั้งเพื่อออก

☀ ระหว่างการใช้งาน ให้กดปุ่มหยุดการบินชั่วคราวบนรีโมทคอนโทรลเพื่อยกเลิกการเลือกวัตถุ

QuickShots



QuickShots มีโหมดการถ่ายภาพหลายโหมด โดรนจะบันทึกภาพโดยอัตโนมัติตามโหมดการถ่ายภาพที่เลือก และจะสร้างวิดีโอขนาดสั้น

หมายเหตุ

- ⚠ ตรวจสอบให้แน่ใจว่ามีพื้นที่เพียงพอเมื่อใช้โหมด Boomerang
 - ใช้ QuickShots ในบริเวณที่ไม่มีอาคารหรือสิ่งกีดขวางอื่นใด ตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่มีคน สัตว์ หรือสิ่งกีดขวางอื่น ๆ ในเส้นทางบิน
 - หมั่นสังเกตวัตถุรอบ ๆ โดรน และใช้รีโมทคอนโทรลเพื่อหลีกเลี่ยงไม่ให้โดรนโดนชนหรือกีดขวาง
 - ห้ามใช้ QuickShots ในสถานการณ์ดังต่อไปนี้:
 - เมื่อวัตถุถูกกีดขวางในช่วงเวลาหนึ่ง หรืออยู่นอกขอบเขตการมองเห็น
 - เมื่อวัตถุอยู่ในพื้นที่สีเขียวขนาดใหญ่ เช่น พื้นที่ที่ปกคลุมด้วยหิมะหรือทะเลทราย
 - เมื่อวัตถุมีสีหรือลวดลายใกล้เคียงกับสภาพแวดล้อม
 - เมื่อวัตถุอยู่บนอากาศ
 - เมื่อวัตถุเคลื่อนที่อย่างรวดเร็ว
 - สภาพแสงที่มืดมาก (<5 ลักซ์) หรือสว่างมาก (>10,000 ลักซ์)
 - ห้ามใช้ QuickShots ในบริเวณใกล้กับตัวอาคาร หรือบริเวณที่สัญญาณ GNSS อ่อน มีฉะนั้น เส้นทางการบินจะไม่เสถียร
 - โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณทำตามกฎหมายและข้อกำหนดด้านความเป็นส่วนตัวท้องถิ่น เมื่อใช้งาน QuickShots
-

การใช้ QuickShots

1. แตะที่ไอคอนโหมดการถ่ายภาพที่ด้านขวาของมุมมองกล้องและเลือก QuickShots 🎥

- หลังจากที่เลือกตัวเลือกหนึ่งในโหมดย่อยแล้ว และที่ไอคอนบวกหรือลบ-เลือกวัตถุบนหน้าจอ จากนั้นแตะ  เพื่อเริ่มถ่ายภาพ โดรนจะบันทึกภาพต่อเนื่องขณะบินโดรนตามที่ตั้งไว้ล่วงหน้าจากตัวเลือกที่เลือก และจัดทำวีดีโอในภายหลัง โดรนจะบินกลับไปยังตำแหน่งเดิม เมื่อบันทึกเสร็จเรียบร้อยแล้ว
- แตะ  หรือกดปุ่ม Flight Pause (หยุดการบินชั่วคราว) บนรีโมตคอนโทรลหนึ่งครั้ง โดรนจะออกจาก QuickShotsทันทีและบินอยู่ที่


ระบบควบคุมความเร็วคงที่

ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติช่วยล็อกความเร็วในการบินและความเร็วในการหมุนของกิมบอล ทำให้การควบคุมง่ายขึ้นและการเคลื่อนไหวของกล้องราบรื่นยิ่งขึ้น กล้องเคลื่อนไหวได้มากขึ้น เช่น การหมุนวนขึ้นและการหมุนของกิมบอล ซึ่งสามารถทำได้โดยการเพิ่มอินพุตให้กับก้านควบคุมและเป็นหมุน



- การหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวางในระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติจะเป็นไปตามโหมดการบินปัจจุบัน โปรดทำการบินด้วยความระมัดระวัง

การใช้ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ

- ตั้งค่าปุ่มที่กำหนดเองได้หนึ่งปุ่มบนรีโมตคอนโทรลให้เป็นระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ
- ขยับก้านควบคุม ให้กดปุ่ม Cruise Control (ระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ) แล้วโดรนจะบินโดยอัตโนมัติที่ความเร็วปัจจุบัน
- กดปุ่ม Flight Pause (หยุดการบินชั่วคราว) บนรีโมตคอนโทรลหนึ่งครั้ง หรือแตะ  เพื่อออกจากระบบควบคุมความเร็วอัตโนมัติ

การบินที่กึ่งเสียงผ่านแอป

ให้แตะที่ * * * > **กล้อง (Camera)** ในมุมมองกล้องของแอปเพื่อเปิดใช้งานการบินที่กึ่งเสียงผ่านแอปและเลือกเอฟเฟกต์ลดรอยขีดข่วน เสียงจะถูกบันทึกโดยอุปกรณ์บันทึกเสียงที่เกี่ยวข้องในขณะที่โดรนบันทึกวีดีโอ ไอคอนไมโครโฟนจะปรากฏขึ้นในไลฟ์วิว

อุปกรณ์บันทึกเสียงที่รองรับ ได้แก่ ไมโครโฟนในตัวของสมาร์ตโฟน, DJI Mic 2 และหูฟังบลูทูธ โปรดดูรายการอุปกรณ์บลูทูธที่ใช้งานร่วมกันได้ที่หน้าดาวโหลดบนหน้าเว็บอย่างเป็นทางการของ DJI Neo 2 การใช้หูฟังบลูทูธบางรุ่นอาจทำให้เกิดปัญหาความเข้ากันได้ของการบันทึกเสียง โปรดอย่าลืมทดสอบก่อนบันทึก



- ห้ามปิดหน้าจอหรือเปลี่ยนไปใช้แอปอื่นระหว่างที่บันทึก



- คุณสามารถเปิดหรือปิดการบินที่กึ่งเสียงได้ก่อนการบินที่กึ่งเสียง
- เมื่อดูหรือดาวโหลดวีดีโอในมุมมองอัลบั้มบน DJI Fly เสียงที่บันทึกโดยใช้ฟังก์ชันบันทึกเสียงจะผสานเข้ากับไฟล์วีดีโอโดยอัตโนมัติ

3.4 การควบคุมการเคลื่อนไหวที่สมจริง

- ☀️ • ในส่วนนี้จะแนะนำการดำเนินการบินเมื่อใช้งาน DJI Neo 2 กับ DJI Goggles N3 (โดยต่อไปนี้จะเรียกว่าแว่นตา) และ DJI RC Motion 3 (โดยต่อไปนี้จะเรียกว่าตัวควบคุมการเคลื่อนไหว) โปรดดูคู่มือผู้ใช้ที่เกี่ยวข้องของแว่นตาและตัวควบคุมการเคลื่อนไหวสำหรับการใช้งานโดยละเอียด

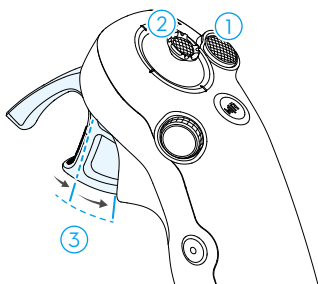
โดยขั้นตอนด้านล่างนี้จะช่วยผู้ใช้ใช้งานโดรนได้อย่างถูกต้อง

1. วางโดรนไว้ในพื้นที่โล่งและราบเรียบโดยที่ส่วนท้ายของโดรนหันมาทางผู้ใช้
2. เปิดเครื่องแว่นตา อุปกรณ์รีโมทคอนโทรล และโดรน
3. รอให้หน้าจอของโดรนสว่างขึ้นมาก่อนสวมแว่นตา
4. สตาร์ทมอเตอร์
5. ตรวจสอบไฟพริ้วการบินในแว่นตาเพื่อให้มั่นใจว่าไม่มีข้อความแจ้งเตือนและสัญญาณ GNSS แรง
6. กดปุ่มล็อกสองครั้งเพื่อสตาร์ทมอเตอร์ของโดรน จากนั้นกดค้างไว้เพื่อให้โดรนบินขึ้น โดรนจะบินขึ้นสูงประมาณ 1.2 เมตร แล้วลอยอยู่กับที่
7. กดปุ่มล็อกค้างไว้ในขณะที่โดรนบินอยู่กับที่ เพื่อให้โดรนลงจอดโดยอัตโนมัติ แล้วหยุดมอเตอร์
8. ปิดโดรน แว่นตาและปิดอุปกรณ์รีโมทคอนโทรล

การบินพื้นฐาน

- ☀️ • ขอบแนะนำให้ผู้ถือคู่มือสาธิตในแว่นตาก่อนขึ้นบินครั้งแรก ไปที่ **การตั้งค่า (Settings) > การควบคุม (Control) > การสาธิตการบินด้วยตัวควบคุมการเคลื่อนไหว (Motion Controller Flight Tutorial)**

ควบคุมโดรนโดยการใช้ปุ่มล็อก จอยสติ๊ก และคันเร่งของ DJI RC Motion 3



1. ใช้ปุ่มล็อกเพื่อควบคุมการขึ้นบิน การลงจอด และการเบรกของโดรน
2. ขยับจอยสติ๊กเพื่อให้โดรนบินขึ้น บินลง หรือเคลื่อนที่ในแนวราบไปซ้ายหรือขวา*

3. ตัวควบคุมมีระดับการกดคันเร่งสองระดับ เมื่อกดเบา ๆ ไปยังตำแหน่งกึ่งกลางระหว่างระดับแรกและระดับที่สอง คุณจะรู้สึกได้ว่าคันเร่งหยุดชั่วคราว กดคันเร่งไปยังตำแหน่งหยุดอื่น ๆ เพื่อควบคุมการทำงานต่าง ๆ ของโดรน

* เมื่อไม่ได้เปิดใช้งาน Easy ACRO หรือเลือกการทำงาน Easy ACRO เป็นการสไลด์

	<p>เมื่อไม่ได้กดคันเร่ง โดรนจะบินอยู่กับที่</p>
	<p>เมื่อกดคันเร่งเบา ๆ ไปหยุดที่ระดับแรก คุณสามารถปรับทิศทางของโดรนโดยการเอียงตัวควบคุมการเคลื่อนไหวไปทางซ้ายหรือขวาในแนวตั้งได้ ทั้งนี้ โปรดทราบว่าโดรนจะไม่บินไปข้างหน้าในตอนนี้</p>
	<p>กดคันเร่งไปหยุดที่ระดับที่สองเพื่อให้โดรนไปในทิศทางของวงกลมที่ปรากฏในแว่นตา</p>

การบินขึ้น การเบรก และการลงจอด

การบินขึ้น: กดปุ่มลือสองครั้งเพื่อสตาร์ทมอเตอร์ของโดรน จากนั้นกดปุ่มค้างไว้อีกครั้งเพื่อให้โดรนบินขึ้น โดรนจะบินขึ้นสูงประมาณ 1.2 เมตร แล้วลอยอยู่กับที่

การเบรก: กดปุ่มลือระหว่างที่บินอยู่เพื่อทำให้โดรนเบรกและบินอยู่กับที่ กดอีกครั้งเพื่อกลับสู่การควบคุมการบิน

การลงจอด: กดปุ่มลือค้างไว้ในขณะที่โดรนบินอยู่กับที่ เพื่อให้โดรนลงจอดโดยอัตโนมัติ แล้วดับมอเตอร์

- ☀️ • หลังจากมอเตอร์ของโดรนสตาร์ทโดยการกดปุ่มลือสองครั้งแล้ว ให้ค่อย ๆ ดันจอยสติ๊กขึ้นเพื่อให้โดรนบินขึ้น

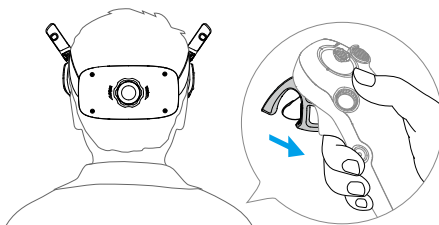
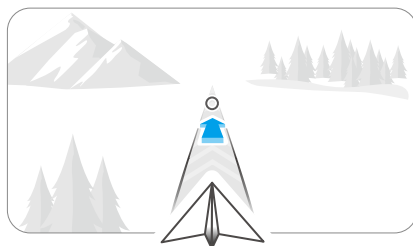
- หากใช้งาน Easy ACRO อยู่ เมื่อโดรนบินไปยังตำแหน่งลงจอดแล้ว ให้ดับจอยสติ๊กลงเพื่อลงจอดโดรน หลังจากลงจอด ให้ดับจอยสติ๊กลงและค้างไว้จนกว่ามอเตอร์จะดับ

- ⚠️
- หากมีเหตุฉุกเฉินเกิดขึ้น (เช่น การชนหรือไม่สามารถควบคุมโดรนได้) ในระหว่างบิน ให้กดปุ่มล็อกสี่ครั้ง จะเป็นการดับมอเตอร์โดรนระหว่างบิน ซึ่งจะดับมอเตอร์ของโดรนโดยทันที **ฟังก์ชันการดับมอเตอร์ระหว่างบินอาจทำให้โดรนตกได้ โปรดดำเนินการด้วยความระมัดระวัง**
 - เพื่อความปลอดภัยในการบินเมื่อใช้ตัวควบคุมการเคลื่อนไหว ให้กดปุ่มล็อกหนึ่งครั้งเพื่อให้โดรนเบรกและบินอยู่กับที่ก่อนใช้งานเว้นตา หากไม่ทำตามนี้ อาจเกิดความเสี่ยงด้านความปลอดภัยและอาจทำให้โดรนสูญเสียการควบคุมหรือได้รับบาดเจ็บได้

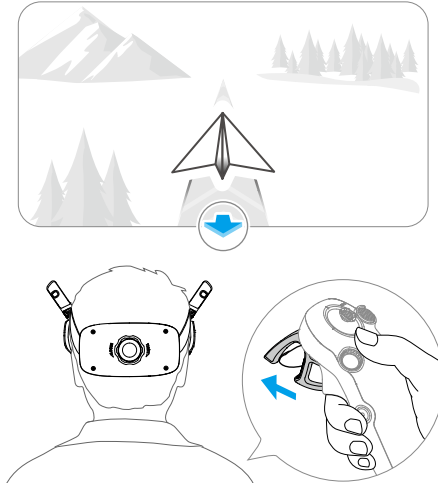
การบินไปข้างหน้าและถอยหลัง

กดหรือดันคันเร่งของตัวควบคุมการเคลื่อนไหวเพื่อบินไปข้างหน้าหรือข้างหลัง ใช้แรงกดหรือดันคันเร่งมากขึ้นเพื่อเร่งความเร็ว ปล่อยคันเร่งเพื่อหยุด แล้วบินอยู่กับที่

กดคันเร่งไปหยุดที่ระดับที่สองเพื่อให้โดรนบินไปในทิศทางของวงกลมที่ปรากฏในเว้นตา



ดันคันเร่งไปข้างหน้าเพื่อให้โดรนบินย้อนกลับ



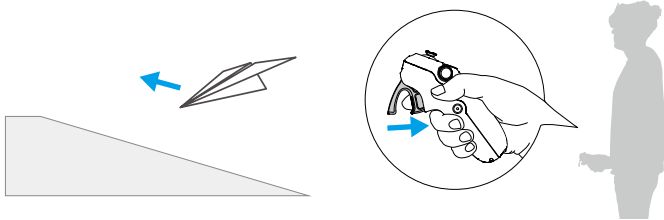
การปรับทิศทางของโดรน

กดคันเร่งไปที่ระดับแรกเบา ๆ ไปพร้อมกับการเอียงส่วนบนของตัวควบคุมการเคลื่อนไหวก่อนไปทิศทางใดทิศทางหนึ่งเพื่อให้โดรนหมุน ยิ่งมุมเอียงของตัวควบคุมการเคลื่อนไหวมากเท่าไร โดรนก็จะยิ่งหมุนเร็วขึ้นเท่านั้น วงกลมในแว่นตาจะเลื่อนไปทางซ้ายและขวา และไลฟ์วิวการบินจะเปลี่ยนไปตามนั้น

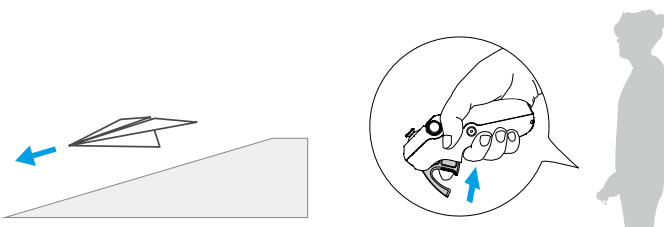


การบังคับโดรนให้บินขึ้นหรือลงเป็นมุม

เมื่อต้องบินโดรนเป็นมุมขึ้น ให้กดคันเร่งไปที่ตำแหน่งระดับที่สองไปพร้อมกับการเอียงตัวควบคุมการเคลื่อนไหวไปด้านบน

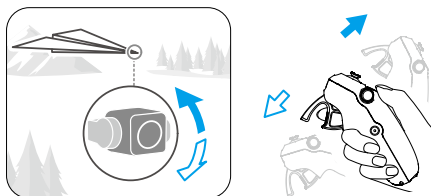


เมื่อต้องบินโดรนเป็นมุมลง ให้กดคันเร่งไปที่ตำแหน่งระดับที่สองไปพร้อมกับการเอียงตัวควบคุมการเคลื่อนไหวไปด้านล่าง



การควบคุมกิมบอลและกล้อง


ระหว่างการบินหรือเมื่อไม่ได้กดคันเร่งและโดรนบินอยู่กับที่ ให้เอียงตัวควบคุมการเคลื่อนไหวขึ้นและลงเพื่อควบคุมการก้มเงยของกิมบอล การก้มเงยของกิมบอลจะเปลี่ยนไปตามการเอียงตัวควบคุมการเคลื่อนไหว และสอดคล้องกับทิศทางของตัวควบคุมการเคลื่อนไหวเสมอ วงกลมในเว้นต่างจะเลื่อนขึ้นและลง และไลฟ์วิวการบินจะเปลี่ยนไปตามนั้น



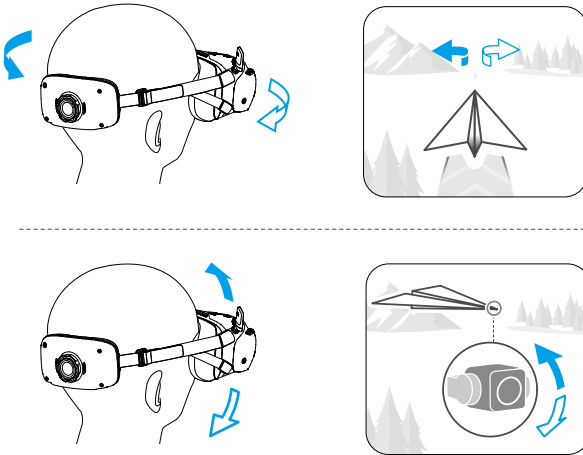
- ⚠️ • จะไม่สามารถควบคุมการก้มเงยของกิมบอลได้ก่อนการบินขึ้นหรือเมื่อใช้ปุ่มล็อกเพื่อสั่งการให้โดรนบินอยู่กับที่

- ใช้งานตัวหมุนบนตัวควบคุมการเคลื่อนไหวในการเลื่อนขึ้นหรือลงเพื่อเอียงกล้องก่อนขึ้นบินหรือระหว่าง RTH และลงจอด

การติดตามศีรษะ:

หลังจากเปิดใช้งานฟังก์ชันการติดตามศีรษะแล้ว คุณสามารถควบคุมทิศทางแนวนอนของโดรนและการก้มเงยของกิมบอลด้วยการเคลื่อนไหวของศีรษะได้ระหว่างการบิน เปิดเมนูปุ่มทางลัดจากไลฟ์วิวการบิน เข้าเมนูการเข้าถึงด่วน และคลิก  เพื่อเปิดการติดตามศีรษะ:

เมื่ออยู่ในโหมดการติดตามศีรษะแล้ว ตัวควบคุมการเคลื่อนไหวจะไม่สามารถควบคุมการก้มเงยของกิมบอลได้ และจะใช้การควบคุมผ่านโดรนได้เท่านั้น ผู้ใช้ยังสามารถควบคุมทิศทางที่โดรนมุ่งหน้าบินไปได้ด้วยวิธีการเอียงตัวควบคุมการเคลื่อนไหวโดยไม่ต้องกดคันเร่ง



Easy ACRO (การบินผาดโผนอย่างง่าย)

ใช้ตัวควบคุมการเคลื่อนไหวเพื่อใช้งาน Easy ACRO ที่ประกอบด้วยการพลิกหน้า การพลิกหลัง การหมุน และการรอฟต์ 180°

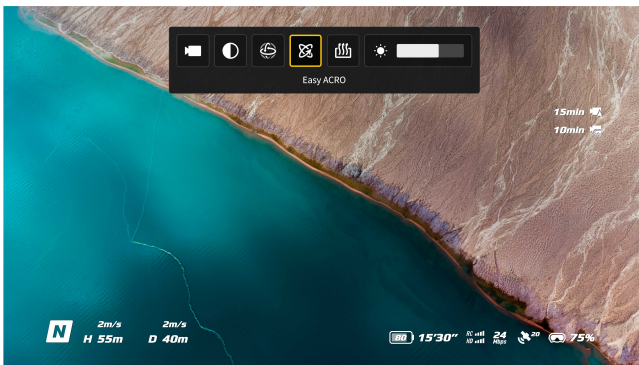
- ⚠️ • การหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวางจะถูกปิดใช้งานเมื่อเปิดใช้งาน Easy ACRO การหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวางจะกลับมาทำงานโดยอัตโนมัติเมื่อปิดใช้งาน Easy ACRO คุณจะต้องคำนึงถึงสภาพแวดล้อมและตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่มีสิ่งกีดขวางในบริเวณใกล้เคียงก่อนใช้งาน Easy ACRO
- Easy ACRO จะไม่สามารถใช้งานได้ในสถานการณ์ต่อไปนี้:
 - โดรนกำลังบินขึ้น บินอยู่กับที่ ลงจอด หรือกลับจุดขึ้นบิน
 - โดรนอยู่ในโหมด Sport

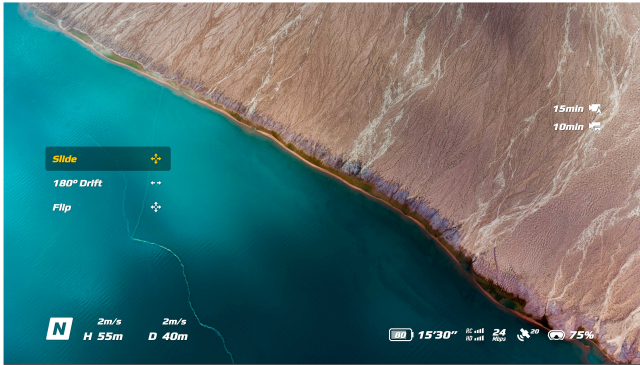
- ♦ ระดับแบตเตอรี่ของโดรนน้อยกว่า 35%
 - ♦ ระดับความสูงของโดรนน้อยกว่า 1.5 เมตร
 - ♦ ความเร็วในการบินสูงกว่า 4 เมตร/วินาที;
 - ♦ ประสิทธิภาพการวางตำแหน่งต่ำ (ไม่มี GNSS และระบบการมองเห็น);
 - ♦ โดรนอยู่ในเขตกันชนของโซนจำกัดการบินหรือโซนจำกัดความสูง หรือกำลังบินถึงระยะบินสูงสุด
- ใช้งาน Easy ACRO ด้วยความระมัดระวังในสถานการณ์ต่อไปนี้:
- ♦ เมื่อมุมท่าทางของโดรนเพิ่มขึ้น (เช่น เมื่อหักเลี้ยว เร่งความเร็วหรือชะลอความเร็วอย่างรวดเร็ว หรือเมื่อความเร็วลมสูงกว่า 2 เมตร/วินาที) จะต้องเพิ่มระดับความสูงของโดรนด้วยเช่นกัน มิฉะนั้นอาจจะไม่สามารถใช้งาน Easy ACRO ได้
 - ♦ เมื่อมุมท่าทางของโดรนไม่เสถียร (เช่น เมื่อหักเลี้ยว เร่งความเร็วหรือชะลอความเร็วอย่างรวดเร็ว เมื่อความเร็วลมสูงกว่า 2 เมตร/วินาที หรือเมื่อเรียกใช้งาน Easy ACRO อย่างต่อเนื่อง) โดรนอาจลอยไปด้านข้างและระดับความสูงอาจไม่เสถียรหลังจากการทำ Easy ACRO คุณจะต้องคำนึงถึงสภาพแวดล้อมและระดับความสูงของโดรนเพื่อหลีกเลี่ยงการบินชน

☀ • คุณจะไม่สามารถเปิดใช้งาน Easy ACRO ได้ในสถานการณ์ต่อไปนี้:

- ♦ ขณะบินที่กีดไอ
- ♦ ขณะเปิดใช้งานการติดตามศีรษะ
- ♦ ขณะใช้งานร่วมกับรีโมทคอนโทรล DJI FPV 3

1. เปิดเมนูลัดและเลือก Easy ACRO โดรนจะอยู่ในโหมด Easy ACRO ดูตัวเลือกการทำงานที่เลือกแล้วบนหน้าจอของไลฟวิวในแว่นตา



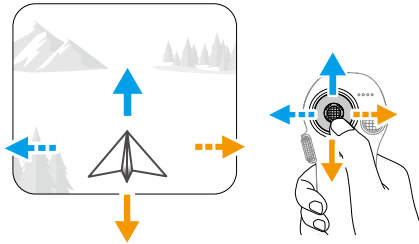


2. ใช้เป็นหนุบบนตัวควบคุมการเคลื่อนไหวเพื่อสลับการทำงานต่าง ๆ ของ Easy ACRO
3. เมื่อเปิดใช้งาน Easy ACRO ให้ขยับจอยสติ๊กเพื่อใช้งาน Easy ACRO แบบต่าง ๆ ตามที่แสดงไว้ด้านล่าง

การสไลด์

ดันจอยสติ๊กขึ้นหรือลงเพื่อให้โดรนบินขึ้นหรือลง

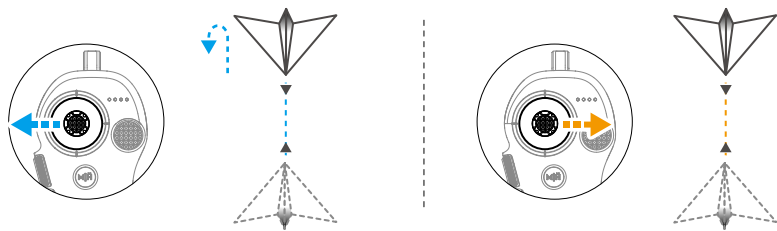
ดันจอยสติ๊กไปซ้ายหรือขวาเพื่อให้โดรนเคลื่อนที่ในแนวราบไปซ้ายหรือขวา



การดริฟต์ 180°

ดันจอยสติ๊กไปซ้ายหรือขวาเพื่อให้โดรนดริฟต์ 180° ไปซ้ายหรือขวา

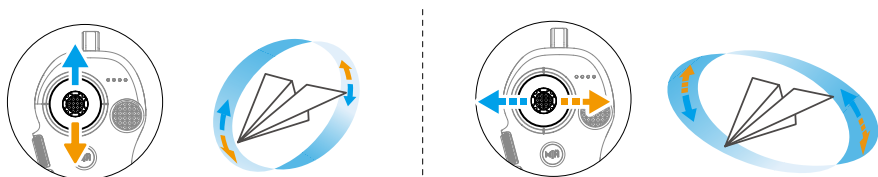
ในการทำงานโหมดนี้ โดรนจะไม่ตอบสนองเมื่อดันจอยสติ๊กขึ้นหรือลง



การพลิก

ดันจอยสติ๊กขึ้นหรือลงเพื่อให้โดรนพลิกหน้าหรือพลิกหลัง

ดันจอยสติ๊กไปซ้ายหรือขวาเพื่อให้โดรนหมุนหนึ่งครั้งไปซ้ายหรือขวา



3.5 คำแนะนำและเคล็ดลับการถ่ายวิดีโอ

1. รายการตรวจสอบก่อนขึ้นบินออกแบบมาเพื่อช่วยให้ผู้ใช้บินได้อย่างปลอดภัยและเพื่อถ่ายวิดีโอระหว่างบิน ให้ตรวจสอบรายการตรวจสอบก่อนขึ้นบินให้ครบทุกข้อก่อนการบินทุกครั้ง
2. หากใช้โหมดคอนโทรล ขอแนะนำให้ถ่ายภาพหรือบันทึกวิดีโอเมื่อบินในโหมด Normal หรือ Cine
3. ห้ามบินในสภาพอากาศที่เลวร้าย เช่น ในวันที่ฝนตกหรือวันที่มีลมแรง
4. เลือกการตั้งค่ากล้องที่เหมาะสมกับความต้องการของคุณที่สุด
5. ทำการทดสอบการบินเพื่อสร้างเส้นทางการบิน และเพื่อดูสภาพแวดล้อมก่อนบินจริง
6. ต้องควบคุม DJI Neo 2 อย่างนุ่มนวลเพื่อให้การบินราบรื่นและเสถียร
7. กำจัดสิ่งแปลกปลอมออกจากช่องอากาศเข้าทั้งสองด้านของ DJI Neo 2 หลังการบินเพื่อไม่ให้เกิดการอุดตัน

ໂດຣນ

4 โดรน

4.1 โหมดการบิน

เมื่อใช้ระบบควบคุมด้วยฝ่ามือและการควบคุมด้วยแอปมือถือ DJI Neo 2 จะไม่รองรับการเปลี่ยนโหมดการบิน

เมื่อใช้รีโมตคอนโทรลของ DJI RC-N3 คุณสามารถสลับโหมดการบินได้ระหว่างโหมด Normal, Sport และ Cine โดยใช้สวิตช์โหมดการบินบนรีโมตคอนโทรล

เมื่อใช้ตัวควบคุมการเคลื่อนไหว คุณสามารถเปลี่ยนโหมดการบินระหว่างโหมด Normal และโหมด Sport ได้ โดยการกดปุ่มโหมดที่อยู่บนตัวควบคุมการเคลื่อนไหว

เมื่อใช้รีโมตคอนโทรลของ FPV คุณสามารถสลับโหมดการบินได้ระหว่างโหมด Normal, Sport และ Manual ได้โดยใช้สวิตช์โหมดการบินบนรีโมตคอนโทรล

Normal Mode (โหมดปกติ): โดรนสามารถลอยตัวได้อย่างแม่นยำและบินได้อย่างเสถียรเหมาะกับสถานการณ์ส่วนใหญ่ในการบิน

โหมด Sport: ความเร็วในการบินในแนวราบสูงสุดของโดรนจะเพิ่มขึ้นขณะบินในโหมด Sport โปรดทราบว่าการเล่นหลักซึ่งกีดขวางถูกปิดใช้งานในโหมด Sport

โหมด Cine: โหมด Cine จะอิงตามโหมด Normal และความเร็วในการบินจะจำกัด เพื่อทำให้โดรนทรงตัวได้นิ่งมากขึ้นระหว่างการบันทึก

โหมด Manual: โหมดควบคุมโดรน FPV แบบดั้งเดิมที่มีความคล่องแคล่วสูงสุด ในโหมด Manual ฟังก์ชันช่วยเหลือการบินทั้งหมดซึ่งประกอบด้วย การบินอยู่กับที่ที่แม่นยำ และการเบรกอัตโนมัติ จะถูกปิดใช้งานและจำเป็นต้องมีทักษะการควบคุมที่เชี่ยวชาญ โปรดทราบว่าการเล่นเสียงซึ่งกีดขวางจะปิดใช้งานในโหมดแมนวล

DJI Neo 2 จะเปลี่ยนเป็นโหมดท่าทาง (ATTI) โดยอัตโนมัติเมื่อการระบุตำแหน่งทำงานอย่างไม่ถูกต้อง ในโหมด ATTI ตัว DJI Neo 2 อาจลอยไปในแนวนอน และไม่สามารถควบคุมการเคลื่อนที่และการเบรกได้อย่างแม่นยำ คุณควรลงจอด DJI Neo 2 โดยเร็วที่สุดเพื่อหลีกเลี่ยงไม่ให้เกิดอุบัติเหตุ หลีกเลี่ยงการบินในพื้นที่จำกัดหรือในพื้นที่ที่ไม่มีแสงสว่างเพียงพอ ไม่เช่นนั้นแล้ว DJI Neo 2 จะเข้าสู่โหมด ATTI ซึ่งอาจทำให้เกิดอันตรายได้



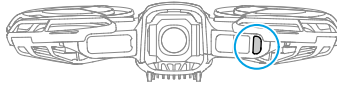
- โหมดการบินจะใช้งานได้ดีเฉพาะกับการบินแบบแมนวลด้วยอุปกรณ์รีโมตคอนโทรล
- ระบบจะรองรับโหมด Manual เมื่อใช้รีโมตคอนโทรล DJI FPV 3 และสามารถปรับแรงดันของจอยสติ๊กได้ ดูข้อมูลเพิ่มเติมได้ที่คู่มือการใช้งานรีโมตคอนโทรล DJI FPV 3



- อัตราความเร็วสูงสุดในการบินและระยะเบรกของโดรนจะเพิ่มขึ้นอย่างมากในโหมด Sport ต้องมีระยะทางการเบรกต่ำสุด 15 เมตรในสภาพแวดล้อมที่ไม่มีลม
- จำเป็นต้องมีระยะการเบรกขั้นต่ำ 5 เมตรในสภาพที่ไม่มีลมในขณะที่โดรนบินขึ้นและลง ในโหมด Sport หรือโหมด Normal
- การตอบสนองของโดรนจะเพิ่มขึ้นอย่างมากในโหมด Sport ซึ่งหมายความว่าการเล่นขยับจอยสติ๊กเพียงเล็กน้อยบนรีโมตคอนโทรลจะทำให้โดรนเคลื่อนที่ไปได้ไกลมาก ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณมีพื้นที่เพียงพอในการบิน







- คุณอาจพบว่าภาพในวิดีโอที่บันทึกในโหมด Sport สั่นไหว
- DJI Neo 2 สามารถใช้เป็นโดรนระดับเริ่มต้นสำหรับโหมดแมนวลได้ ซึ่งเหมาะสำหรับการฝึกควบคุมคันเร่ง ฝึกหาระดับความสูง และบินในระดับต่าง ๆ แต่ไม่เหมาะสำหรับการบินด้วยความเร็วสูงอย่างต่อเนื่องและใช้ความคล่องตัวสูง เช่น Dive, Split-S, Power Loop และ Yaw-Spin ไม้เช่นนั้นแล้วคุณอาจไม่สามารถควบคุมท่าทางในการบินของโดรนได้เนื่องจากขีดจำกัดของการบังคับเคลื่อน
- ในโหมดแมนวล เมื่อคุณเปลี่ยนเป็นโหมดปกติหรือโหมดสปอร์ต เบรก หรือเมื่อโดรนบินถึงขีดจำกัดระดับการบินสูงสุด โดรนอาจเข้าสู่โหมด ATTI และจะไม่สามารถลอยนิ่งได้อย่างเสถียร หากสภาพแวดล้อมไม่เป็นไปตามข้อกำหนดในการบินหรือข้อกำหนดของการทำงานของระบบการมองเห็น
- เมื่อระดับความสูงในการบินของโดรนน้อยกว่า 5 เมตรหรือเมื่อมีสิ่งกีดขวางภายในรัศมี 5 เมตรรอบโดรน โปรดใช้ความระมัดระวังขณะเปิดโหมด Manual ท่าทางในการบินอาจไม่เสถียรเมื่อเลี้ยวโดรนในโหมด Manual ในสถานการณ์ที่กล่าวไว้ด้านล่าง ให้บินโดรนด้วยความระมัดระวังเพื่อให้แน่ใจว่าการบินมีเสถียรภาพ
 - ♦ เมื่อเลี้ยวโดรนด้วยความเร็วสูง
 - ♦ ขณะบินตั้งลงหรือหมุนอย่างรวดเร็ว
 - ♦ เมื่อความเร็วในการบินเกิน 8 เมตร/วินาที หรือความเร็วลมเกิน 8 เมตร/วินาที

4.2 ตัวแสดงสถานะโดรน






คำอธิบายไฟแสดงสถานะโดรน

ปกติ

	กะพริบเป็นสีน้ำเงินซ้ำ ๆ	กำลังค้นหาฝ่ามือ/กำลังดำเนินการลงจอดบนฝ่ามือ
 × 2	กะพริบเป็นสีน้ำเงินสองครั้ง	ยืนยันการใช้ทั้งสองมือระหว่างการควบคุมด้วยท่าทาง
 —	สีน้ำเงินค้าง	การควบคุมด้วยท่าทาง
	กะพริบเป็นสีเขียว	ควบคุมด้วยตนเอง
	กะพริบเป็นสีขาว	การนับเวลาถ่ายภาพ
 —	สีขาวค้าง	กำลังบันทึกวิดีโอ

สภาวะส่งสัญญาณเตือน

	กะพริบเป็นสีแดงเร็ว ๆ	แบตเตอรี่ต่ำมาก/GNSS และระบบมองเห็นถูกปิดใช้งาน (เปิดใช้งานโหมดท่าทางแล้ว)
--	-----------------------	--



 —	สีแดงค้าง	สูญเสียการติดตามวัตถุ / การบินขึ้นถูกปิดใช้งาน (เช่น แบตเตอรี่ต่ำ) ^[1]
	กะพริบเป็นสีเหลืองซ้ำ ๆ	เริ่มต้น RTH โดยอัตโนมัติเมื่อ Smart Snaps จบการทำงานโดยไม่คาดคิด

[1] หากโดรนไม่สามารถบินขึ้นได้ในขณะที่ไฟแสดงสถานะเป็นสีแดงติดค้าง โปรดดูข้อความเตือนใน DJI Fly

4.3 กลับจุดขึ้นบิน

โปรดอ่านเนื้อหาในส่วนนี้ให้ละเอียดเพื่อให้คุ้นเคยกับลักษณะการทำงานของโดรนในโหมด Return to Home (บินกลับจุดขึ้นบิน หรือ RTH)


เมื่อควบคุมโดรนด้วยรีโมทคอนโทรลหรือแอปมือถือ ฟังก์ชัน RTH จะพร้อมใช้งาน ฟังก์ชัน RTH คือการที่โดรนบินกลับมายังจุดขึ้นบินที่บันทึกไว้ล่าสุดโดยอัตโนมัติ ฟังก์ชัน RTH สามารถทำงานได้สามวิธี ได้แก่ เมื่อผู้ใช้ตั้งใจเปิดใช้งานฟังก์ชัน RTH, โดรนมีแบตเตอรี่เหลือน้อย หรือสัญญาณควบคุมรีโมทคอนโทรลหรือการส่งวิดีโอของโดรนขาดหายไป (RTH แบบสูญเสียการเชื่อมต่อ (Failsafe RTH) จะเริ่มทำงาน) หากโดรนบันทึกจุดขึ้นบินได้สำเร็จ และระบบกำหนดตำแหน่งทำงานได้ตามปกติ เมื่อฟังก์ชัน RTH ทำงาน โดรนจะบินกลับและลงจอดที่จุดขึ้นบินโดยอัตโนมัติ

 จุดขึ้นบิน: จะมีการบันทึกจุดขึ้นบินเมื่อขึ้นบิน トラバードที่โดรนได้รับสัญญาณ GNSS แรง  26 หลังจากที่ได้บันทึกจุดขึ้นบินแล้ว DJI Fly จะส่งเสียงแจ้งเตือน จุดขึ้นบินจะถูกตั้งค่าเป็นตำแหน่งขึ้นบินโดยอัตโนมัติ ระหว่างการบิน จุดขึ้นบินจะอัปเดตตามวิธีการควบคุม

- เมื่อควบคุมโดรนด้วยรีโมทคอนโทรล จะสามารถอัปเดตตำแหน่งจุดขึ้นบินได้ด้วยตนเองในหน้า ***** > Safety (ความปลอดภัย)** ใน DJI Fly หากจำเป็นต้องอัปเดตจุดขึ้นบินระหว่างการบิน (เช่น เมื่อคุณเปลี่ยนตำแหน่งของคุณ)
- สำหรับการควบคุมด้วยแอปมือถือ (Mobile App Control) จุดขึ้นบินจะได้รับการอัปเดตอย่างต่อเนื่องตามตำแหน่งของวัตถุเมื่อใช้ฟังก์ชันติดตามหรือฟังก์ชันติดตามวัตถุอื่นๆ

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

จุดขึ้นบิน AR, เส้นทาง AR RTH และการติดตาม AR ของโดรนจะแสดงในมุมมองกล้องตามค่าเริ่มต้น สามารถเปลี่ยนการแสดงผลได้ใน ***** > Safety(ความปลอดภัย) > AR Settings (การตั้งค่า AR)**

-  ใช้เส้นทาง AR RTH เพื่อการอ้างอิงเท่านั้น และอาจออกนอกเส้นทางไปจากเส้นทางการบินจริงในสถานการณ์ที่แตกต่างกับ โปรดดูไลฟ์วิวบนหน้าจอระหว่าง RTH อยู่เสมอ โปรดทำการบินด้วยความระมัดระวัง
- ระหว่าง RTH โดรนจะปรับการก้มของกิมบอลโดยอัตโนมัติเพื่อช็กลองไปยังเส้นทาง RTH ตามค่าเริ่มต้น ใช้ปุ่มหมุนปรับกิมบอลเพื่อปรับการวางแนวของกล้อง หรือกดปุ่มที่ปรับแต่งได้บน

ริโมทคอนโทรล เพื่อปรับตำแหน่งให้กล้องอยู่จุดศูนย์กลาง จะหยุดโดรนไม่ให้ปรับการก้มเงยของกิมบอลโดยอัตโนมัติ ซึ่งอาจทำให้ไม่สามารถดูเส้นทาง AR RTH ได้

ประกาศ


- ⚠️ • โดรนอาจไม่สามารถบินกลับไปยังจุดขึ้นบินได้ตามปกติ หากระบบกำหนดตำแหน่งทำงานผิดพลาดระหว่าง Failsafe RTH โดรนอาจเข้าสู่โหมด ATTI และลงจอดโดยอัตโนมัติ หากระบบกำหนดตำแหน่งทำงานผิดพลาด
- เมื่อใช้การควบคุมด้วยแอปมือถือ (Mobile App Control) โดรนจะสามารถลงจอดได้เท่านั้น และไม่สามารถดำเนินการ RTH ได้หากไม่มีสัญญาณ GNSS
- เมื่อไม่มีสัญญาณ GNSS ห้ามบินเหนือผิวน้ำ อาคารที่มีพื้นผิวเป็นกระจก หรือในสถานการณ์ที่ระดับความสูงเหนือพื้นดินมากกว่า 10 ม. หากระบบกำหนดตำแหน่งทำงานผิดพลาด โดรนจะเข้าสู่โหมด ATTI
- การตั้งระดับความสูงในโหมด RTH ที่เหมาะสมก่อนการบินเป็นสิ่งสำคัญ เปิด DJI Fly และตั้งระดับความสูง RTH
- โดรนจะไม่สามารถตรวจจับสนิ่งกีดขวางในระหว่างที่ RTH ได้หากสภาพแวดล้อมไม่เหมาะสมต่อระบบการตรวจจับสนิ่ง
- GEO zone อาจส่งผลต่อ RTH หลักเสี่ยงการบินใกล้กับ GEO zone
- หากความเร็วลมแรงเกินไป โดรนอาจไม่สามารถบินกลับไปยังจุดขึ้นบินได้ โปรดทำการบินด้วยความระมัดระวัง
- ให้ความสนใจเป็นพิเศษกับวัตถุขนาดเล็กหรือเล็กมาก (เช่น กิ่งไม้หรือสายไฟ) หรือวัตถุโปร่งแสง (เช่น น้ำหรือแก้ว) ระหว่างการ RTH ออกจาก RTH และควบคุมโดรนด้วยตนเองในกรณีฉุกเฉิน
- ตั้งค่า Advanced RTH เป็น **Preset (ตั้งไว้ล่วงหน้า)** หากมีสายหรือเสาส่งสัญญาณที่โดรนไม่สามารถเล็งได้ในเส้นทาง RTH และตรวจสอบให้แน่ใจว่าระดับความสูง RTH สูงกว่าสิ่งกีดขวางทั้งหมด
- โดรนจะเบรกและกลับจุดขึ้นบินตามการตั้งค่าล่าสุด หากการตั้งค่า **Advanced RTH (RTH ขั้นสูง)** ใน DJI Fly เปลี่ยนแปลงระหว่าง RTH
- หากปรับความสูงสูงสุดไว้ต่ำกว่าความสูงปัจจุบันระหว่าง RTH โดรนจะลดระดับลงมาที่ระดับความสูงสูงสุดก่อนแล้วกลับจุดขึ้นบินต่อไป
- ไม่สามารถเปลี่ยนระดับความสูง RTH ระหว่าง RTH ได้
- หากมีความแตกต่างอย่างมากระหว่างระดับความสูงปัจจุบันและระดับความสูง RTH จะไม่สามารถคำนวณปริมาณพลังงานแบตเตอรี่ที่ใช้ได้อย่างถูกต้อง เนื่องจากความแตกต่างของความเร็วลมที่ระดับความสูงต่างกัน ให้ความสนใจเป็นพิเศษกับการแจ้งเตือนพลังงานแบตเตอรี่และข้อความแจ้งเตือนใน DJI Fly
- เมื่อสัญญาณริโมทคอนโทรลเป็นปกติในระหว่างที่ RTH ขึ้นสูง สามารถใช้คันโยกการเดินหน้า/ถอยหลัง (Pitch) เพื่อควบคุมความเร็วการบินได้ แต่ไม่สามารถควบคุมทิศทางและระดับความสูง

ได้ และไม่สามารถควบคุมโดรนให้บินไปทางซ้ายหรือขวาได้ การดันคันโยกการเดินหน้า/ถอยหลัง (Pitch) อย่างต่อเนื่องเพื่อเร่งจะใช้พลังงานแบตเตอรี่ให้หมดเร็วขึ้น โดรนไม่สามารถเลี้ยงสิ่งกีดขวางได้ หากความเร็วในการบินสูงกว่าความเร็วในการรับรู้สิ่งกีดขวางแบบมีประสิทธิภาพ โดรนจะเบรคและบินอยู่กับที่ และออกจากโหมด RTH หากกดคันโยกลงจนสุด หลังจากปล่อยคันโยกการเดินหน้า/ถอยหลัง (Pitch) แล้ว จะสามารถควบคุมโดรนได้

- หากโดรนบินขึ้นถึงขีดจำกัดระดับความสูงของตำแหน่งโดรนในปัจจุบันหรือของจุดขึ้นบิน ในขณะที่โดรนบินขึ้นในระหว่างอยู่ใน RTH ที่ตั้งไว้ล่วงหน้า โดรนจะหยุดบินขึ้นและบินกลับไปที่จุดขึ้นบินที่ระดับความสูงปัจจุบัน ต้องสนใจกับความปลอดภัยของการบินในระหว่าง RTH
- หากจุดขึ้นบินอยู่ในเขตจำกัดความสูงแต่โดรนไม่ได้อยู่ในเขตดังกล่าว เมื่อโดรนบินไปถึงเขตจำกัดความสูงแล้ว โดรนจะลดระดับต่ำกว่าขีดจำกัดระดับความสูง ซึ่งอาจต่ำกว่าระดับความสูง RTH ที่ตั้งไว้ โปรดทำการบินด้วยความระมัดระวัง
- หากสภาพแวดล้อมโดยรอบซับซ้อนเกินกว่าจะทำ RTH ให้สมบูรณ์ โดรนจะออกจาก RTH แม้ว่าระบบการตรวจจับจะทำงานได้ถูกต้องก็ตาม
- ไม่สามารถเปิดใช้งาน RTH ขณะลงจอดโดยอัตโนมัติได้



RTH ขึ้นสูง

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

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

วิธีการเปิดใช้งาน

ผู้ใช้เปิดใช้งาน RTH บ่อย ๆ

- **ระบบควบคุมด้วยฝ่ามือ:** เมื่อโดรนอยู่ภายในระยะ 5 ม. จากวัตถุ ให้เหยียดฝ่ามือของคุณออก โดรนจะกลับมาและลงจอดบนฝ่ามือของคุณโดยอัตโนมัติหลังจากยืนยันฝ่ามือของคุณ
- **การควบคุมด้วยแอปมือถือ:** ระหว่างการบิน ให้แตะ  ที่ด้านซ้ายของหน้าจอกล้องใน DJI Fly ในหน้าต่างป๊อปอัพ ให้กดค้างที่ไอคอน RTH เพื่อทริกเกอร์ RTH
- **การใช้งานรีโมตคอนโทรล:** ระหว่างการบิน คุณสามารถเปิดใช้ RTH โดยกดปุ่ม RTH บนรีโมตคอนโทรล ค้างไว้ หรือแตะที่  ที่ด้านซ้ายของมุมมองกล้องใน DJI Fly จากนั้นกดไอคอน RTH ค้างไว้

หากสัญญาณรีโมตคอนโทรลขาดหายระหว่างการกลับสู่จุดเริ่มต้น (RTH) โดรนจะดำเนินขั้นตอน RTH ต่อไปโดยไม่คำนึงถึงการจัดค่าการทำงานเมื่อสัญญาณขาดหายที่ได้กำหนดไว้ล่วงหน้า

- **การใช้งานตัวควบคุมการเคลื่อนไหว** ให้กดปุ่มโหมดบนตัวควบคุมการเคลื่อนไหวค้างไว้เพื่อเริ่มใช้งาน RTH โดรนจะบินกลับไปยังจุดขึ้นบินที่อัปเดตล่าสุด เมื่อโดรนอยู่ในโหมด RTH ให้กดปุ่มลือกหนึ่งครั้งเพื่อยกเลิก RTH หลังจากออกจาก RTH ผู้ใช้จะควบคุมโดรนได้อีกครั้ง

แบตเตอรี่โดรนต่ำ

ระหว่างบิน ข้อความแจ้งเตือนจะปรากฏเมื่อระดับแบตเตอรี่ต่ำและเพียงพอสำหรับการบินไปที่จุดขึ้นบินเท่านั้น DJI Fly หากคุณแตะเพื่อยืนยัน RTH หรือไม่ดำเนินการก่อนที่การนับถอยหลังจะสิ้นสุดลง โดรนจะเริ่ม RTH แบตเตอรี่ต่ำโดยอัตโนมัติ

หากคุณยกเลิกการแจ้งเตือน RTH แบตเตอรี่ต่ำและบินโดรนต่อ โดรนจะลงจอดโดยอัตโนมัติ เมื่อระดับแบตเตอรี่ปัจจุบันยังให้พลังงานกับโดรนนานพอในการลดระดับลงจากความสูงปัจจุบัน

คุณสามารถใช้อุปกรณ์รีโมตคอนโทรลเพื่อควบคุมการเคลื่อนไหวในแนวนอนของโดรนในระหว่างลงจอดได้ บินโดรนไปยังพื้นที่ที่เหมาะสมและลงจอดโดยเร็วที่สุด



- เมื่อระดับแบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะต่ำเกินไปและมีพลังงานไม่เพียงพอที่จะบินกลับจุดขึ้นบินให้นำโดรนลงจอดโดยเร็วที่สุด การดำเนินการล่าช้าจะทำให้แรงขับเคลื่อนอย่างต่อเนื่อง และอาจนำไปสู่การตกอย่างไม่สามารถควบคุมได้เมื่อพลังงานหมดอย่างสิ้นเชิง เหตุการณ์นี้อาจทำให้โดรนได้รับความเสียหาย สร้างความเสียหายต่อทรัพย์สินของบุคคลที่สาม หรือก่อให้เกิดอันตรายต่อร่างกาย
- อย่าดันกันคันเร่งขึ้นต่อระหว่างการลงจอดอัตโนมัติ มิฉะนั้น โดรนจะเกิดการลดแรงขับเคลื่อนอย่างต่อเนื่องและอาจตกหลังจากที่พลังงานแบตเตอรี่หมดอย่างสิ้นเชิง

สัญญาณรีโมตคอนโทรลขาดหาย

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

เมื่อสภาพแสงและสภาพแวดล้อมเหมาะสมกับระบบการมองเห็น โดรนจะเริ่ม RTH โดยใช้ Advanced RTH ตามการตั้งค่า RTH โดรนจะยังคงอยู่ในโหมด RTH แม้ว่าสัญญาณรีโมตคอนโทรลจะกลับมาทำงานตามปกติ DJI Fly จะอัปเดตตามเส้นทาง RTH

เมื่อสภาพแสงสว่างและสภาพแวดล้อมเหมาะสมกับระบบการมองเห็น โดรนจะเบรกและบินอยู่กับที่ จากนั้นจะเข้าสู่ RTH ในเส้นทางการบินเดิม

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

ขั้นตอน RTH

หลังเปิดใช้งาน RTH ขึ้นสูง โดรนจะเบรกและบินอยู่กับที่

- **เมื่อสภาพแวดล้อมหรือสภาพแสงสว่างเหมาะสมกับระบบการมองเห็น:**
โดรนจะปรับทิศทางไปยังจุดขึ้นบิน วางแผนเส้นทางที่ดีที่สุดตามการตั้งค่า RTH จากนั้นจึงบินกลับไปยังจุดขึ้นบิน
 - **เมื่อสภาพแวดล้อมหรือสภาพแสงไม่เหมาะสมกับระบบการมองเห็น:**
 - ♦ หากระยะทาง RTH เกิน 50 เมตร โดรนจะบินกลับจุดขึ้นบินตามค่าที่ตั้งค่าไว้ล่วงหน้า
 - ♦ หากระยะทาง RTH เกิน 5 เมตร แต่ไม่เกิน 50 เมตร โดรนจะบินไปยังจุดขึ้นบินเป็นเส้นตรงที่ระดับความสูงปัจจุบัน
 - ♦ โดรนจะลงจอดทันที หากโดรนอยู่ห่างระยะ RTH น้อยกว่า 5 ม.*
- * เมื่อใช้งานการควบคุมด้วยแอปมือถือ (Mobile App Control) โดรนจะลงจอดทันที หากระยะทาง RTH น้อยกว่า 2 ม.

การตั้งค่า RTH

- ⚠ • เมื่อใช้งานการควบคุมด้วยแอปมือถือ (Mobile App Control) จะไม่รองรับการตั้งค่าเส้นทาง RTH และโดรนจะกลับโดยอัตโนมัติตามเส้นทางที่เหมาะสมที่สุดเสมอ
- หากแสงสว่างเพียงพอและสภาวะแวดล้อมเหมาะสมกับระบบการมองเห็น โดรนจะวางแผนเส้นทาง RTH ที่เหมาะสมที่สุดโดยอัตโนมัติ และปรับระดับความสูงตามปัจจัยของสภาวะแวดล้อม เช่น สิ่งกีดขวางและสัญญาณการส่ง
- เมื่อระบบการมองเห็นทำงานไม่ถูกต้อง:
- ♦ หากมีการติดตามวัตถุแล้ว: จุดขึ้นบินจะอัปเดตอย่างต่อเนื่องไปยังตำแหน่งของวัตถุ และระดับความสูง RTH จะตั้งค่าไว้ที่ระดับต่ำกว่าโดยตรงเหนือวัตถุนั้น
 - ♦ หากยังไม่ได้ติดตามวัตถุ: โดรนจะขึ้นไปที่ระดับความสูงที่ตั้งค่าไว้ล่วงหน้าเพื่อความปลอดภัย และกลับไปยังจุดขึ้นบิน โดยจะหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวางทั่วไปส่วนใหญ่

มีการตั้งค่า RTH สำหรับ RTH ขึ้นสูง ไปที่มุมมองกล้องใน DJI Fly หรือในแว่นตา (หากใช้งานอยู่) และที่ ...
> **Safety (ความปลอดภัย)** จากนั้นเลือก **Return to Home (RTH) (กลับไปยังจุดขึ้นบิน (RTH))**

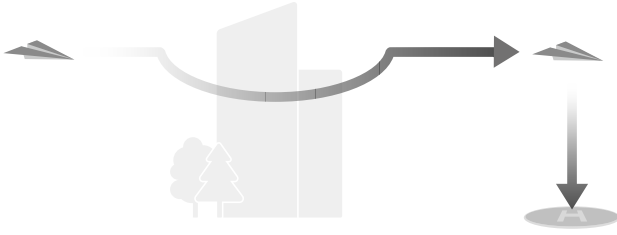
- **เหมาะสมที่สุด:**



- ♦ หากแสงสว่างเพียงพอและสภาพแวดล้อมเหมาะสมกับระบบการมองเห็น โดรนจะวางแผนเส้นทาง RTH ที่เหมาะสมที่สุดโดยอัตโนมัติ และปรับระดับความสูงตามปัจจัยของสภาพแวดล้อม เช่น สิ่ง

กีดขวางและสัญญาณการส่งสัญญาณ โดยไม่คำนึงถึงการตั้งค่าระดับความสูง RTH เส้นทาง RTH ที่ดีที่สุดหมายความว่าโดรนจะเดินทางในระยะทางที่สั้นที่สุดซึ่งจะช่วยลดพลังงานแบตเตอรี่ที่ใช้และเพิ่มเวลาการบิน

- หากแสงสว่างไม่เพียงพอหรือสภาพแวดล้อมไม่เหมาะสมสำหรับระบบการมองเห็น โดรนจะดำเนินการ RTH ที่ตั้งไว้ล่วงหน้าตามการตั้งค่าระดับความสูง RTH
- **ตั้งไว้ล่วงหน้า:**



ระยะทาง/ระดับความสูงของ RTH		แสงสว่างและสภาพแวดล้อมที่เหมาะสม	แสงสว่างและสภาพแวดล้อมที่ไม่เหมาะสม
ระยะทาง RTH > 50 เมตร	ความสูงปัจจุบัน < ระดับความสูง RTH	โดรนจะวางแผนเส้นทาง RTH ขึ้นไปยังพื้นที่เปิดโล่ง ในขณะที่หลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวางบินขึ้นไปยังระดับความสูง RTH และกลับจุดขึ้นบินโดยใช้เส้นทางที่ดีที่สุด	โดรนจะขึ้นไปกระดับความสูง RTH และบินกลับไปยังจุดขึ้นบินเป็นเส้นตรงที่ระดับความสูง RTH ^[1]
	ความสูงปัจจุบัน ≥ ระดับความสูง RTH	โดรนจะบินกลับจุดขึ้นบินโดยใช้เส้นทางที่ดีที่สุดที่ระดับความสูงปัจจุบัน	โดรนจะบินกลับไปยังจุดขึ้นบินเป็นเส้นตรงที่ระดับความสูงปัจจุบัน ^[1]
ระยะทาง RTH อยู่ในระยะ 5-50 ม.			โดรนจะบินกลับไปยังจุดขึ้นบินเป็นเส้นตรงที่ระดับความสูงปัจจุบัน ^[2]

[1] หาก LiDAR (ระบบตรวจจับแสงและวัดระยะ) ทางด้านหน้าตรวจพบสิ่งกีดขวางที่อยู่ตรงหน้า โดรนจะบินขึ้นเพื่อหลบเลี่ยงสิ่งกีดขวางนั้น โดยจะหยุดบินไต่ระดับเมื่อเส้นทางข้างหน้าโล่ง จากนั้นจึงบินต่อไปยัง RTH หากความสูงของสิ่งกีดขวางเกินขีดจำกัดระดับความสูง โดรนจะเบรกและบินอยู่กับที่ และผู้ใช้จะต้องควบคุมโดรนด้วยตัวเอง

[2] โดรนจะเบรกและบินอยู่กับที่ และผู้ใช้จะต้องควบคุมโดรนด้วยตัวเอง

เมื่อโดรนกำลังเข้าใกล้จุดขึ้นบิน หากระดับความสูงปัจจุบันสูงกว่าระดับความสูง RTH โดรนจะตัดสินใจอย่างชาญฉลาดว่าจะลงหรือไม่ในขณะที่บินไปข้างหน้าตามสภาวะแวดล้อมโดยรอบ แสงสว่าง ระดับความสูง RTH ที่ตั้งไว้ และระดับความสูงในปัจจุบัน เมื่อโดรนบินมาถึงพื้นที่เหนือจุดขึ้นบิน ระดับความสูงปัจจุบันของโดรนจะไม่ต่ำกว่าระดับความสูง RTH ที่ตั้งไว้

แผน RTH สำหรับสภาวะแวดล้อมที่แตกต่างกัน วิธีการใช้งาน RTH และการตั้งค่า RTH มีดังนี้:

วิธีการเปิดใช้งาน RTH	แสงสว่างและสภาพแวดล้อมที่เหมาะสม (โดรนสามารถบินข้ามสิ่งกีดขวางและ GEO Zone ได้)	แสงสว่างและสภาพแวดล้อมที่ไม่เหมาะสม
ผู้ใช้เปิดใช้งาน RTH บ่อย ๆ	โดรนจะดำเนินการ RTH ตามการตั้งค่า RTH:	ตั้งไว้ล่วงหน้า (โดรนสามารถบินขึ้นเพื่อหาบหลักสิ่งกีดขวางและ GEO Zone ได้)
แบตเตอรี่โดรนต่ำ		RTH ในเส้นทางการบินเดิม ระบบจะใช้ RTH ที่ตั้งไว้ล่วงหน้าเมื่อสัญญาณคืนกลับมาอีกครั้ง (โดรนสามารถบินเลี่ยง GEO Zone และจะเบรกและลอยนิ่งหากมีสิ่งกีดขวาง)
สัญญาณรีโมทคอนโทรลขาดหาย	<ul style="list-style-type: none"> • เหมาะสมที่สุด • ตั้งไว้ล่วงหน้า 	

การสแกนพื้นดินก่อนลงจอด

ระหว่าง RTH ระบบจะเปิดใช้งานการป้องกันการลงจอด เมื่อโดรนเริ่มการลงจอด

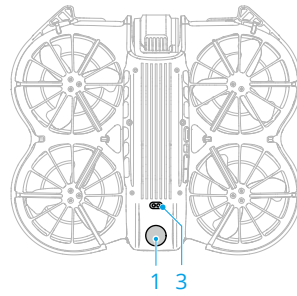
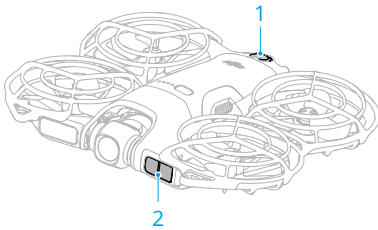
สมรรถนะเฉพาะของโดรนมีดังนี้:

- หากระบบประเมินว่าพื้นเหมาะสำหรับการลงจอด DJI Neo 2 จะลงจอดทันที
- หากตรวจสอบพื้นดินแล้วว่าไม่เหมาะสมในการลงจอด DJI Neo 2 จะบินอยู่กับที่และรอคำสั่งยืนยันจากนักบินโดรน คุณสามารถทำการลงจอดบนฝ่ามือหรือลงจอด DJI Neo 2 ด้วยตนเองได้
- หาก DJI Neo 2 ไม่สามารถระบุได้ว่าสภาพบนพื้นดินเหมาะที่จะลงจอดหรือไม่ หรือเว้นแต่จะแสดงข้อความแจ้งการลงจอดเมื่อ DJI Neo 2 ลงมาที่ระดับความสูง 0.3 เมตรจากพื้น ยืนยันการแจ้งให้ลงจอดแล้ว DJI Neo 2 จะลงจอด คุณสามารถทำการลงจอดบนฝ่ามือหรือลงจอด DJI Neo 2 ด้วยตนเองได้

- ☀️ • การสแกนพื้นดินก่อนลงจอดเป็นเพียงการช่วยกำหนดสภาพแวดล้อมการลงจอดเท่านั้น คุณจะต้องคำนึงถึงสภาพแวดล้อมโดยรอบระหว่างการลงจอดเพื่อความปลอดภัยในการบิน
- ในสถานการณ์ต่อไปนี้ การสแกนพื้นดินก่อนลงจอดอาจไม่พร้อมใช้งาน และ DJI Neo 2 อาจลงจอดทันทีบนพื้นที่ไม่เหมาะสม
 - ♦ บินเหนือพื้นผิวที่เป็นสีเดียว มีแสงสะท้อน หรือมีแสงน้อย บริเวณขนาดใหญ่ที่มีพื้นผิวไม่ชัดเจน หรือพื้นผิวที่มีการเคลื่อนไหว เช่น กระจกเงาหรือกระจก พื้นโรงรถที่แสงสว่างไม่เพียงพอ และพื้นหญ้าที่มีลมพัด
 - ♦ บินเหนือสิ่งกีดขวางที่ไม่มีพื้นผิวที่ชัดเจน เช่น ก้อนหินขนาดใหญ่ หรือพื้นผิวที่สะท้อนแสงหรือเป็นสีเดียว เช่น พื้นกระเบื้องยก
 - ♦ บินเหนือสิ่งกีดขวางขนาดเล็กหรือละเอียด เช่น สายไฟฟ้าและกิ่งไม้
 - ♦ บินเหนือพื้นผิวที่คล้ายกับพื้นเรียบ เช่น พุ่มไม้แบนและถูกตัดแต่ง ยอดไม้แบน และพื้นเว้าลงไปเป็นครึ่งวงกลม

- ในสถานการณ์ต่อไปนี้ การสแกนพื้นดินก่อนลงจอดอาจถูกเปิดใช้งานจากความผิดพลาด และ DJI Neo 2 จะไม่สามารถลงจอดได้ คุณสามารถทำการลงจอดบนฝ่ามือหรือลงจอด DJI Neo 2 ด้วยตนเองได้
 - ♦ บินเหนือพื้นผิวที่ระบบการมองเห็นอาจสับสนได้ว่าเป็นน้ำ เช่นพื้นเปียกและบริเวณที่เป็นแอ่ง
 - ♦ บินเหนือพื้นผิวราบเรียบ แต่มีพื้นผิวที่มีวัตถุที่เห็นได้ชัดเจน (พื้นผิวแนวทแยงหรือบันได) อยู่ใกล้เคียง

4.4 ระบบเซ็นเซอร์



1. ระบบการมองเห็นด้วยตาเดียวรอบทิศทาง
2. LiDAR (ระบบตรวจจับแสงและวัดระยะ) ทางด้านหน้า*
3. ระบบเซ็นเซอร์อินฟราเรดด้านล่าง

* LiDAR (ระบบตรวจจับแสงและวัดระยะ) ทางด้านหน้าเป็นไปตามข้อกำหนดด้านความปลอดภัยของดวงตาสำหรับผลิตภัณฑ์เลเซอร์คลาส 1

LiDAR (ระบบตรวจจับแสงและวัดระยะ) ทางด้านหน้าสามารถตรวจจับสิ่งกีดขวางที่อยู่ด้านหน้าได้ ระบบการมองเห็นด้วยตาเดียวรอบทิศทางทำงานได้ดีที่สุดเมื่อมีแสงสว่างเพียงพอและพบสิ่งกีดขวางที่มีลักษณะเฉพาะอย่างชัดเจนหรือมีลักษณะเป็นพื้นผิว ระบบการมองเห็นด้วยตาเดียวรอบทิศทางจะเปิดใช้งานโดยอัตโนมัติเมื่อโดรนอยู่ในโหมด Normal หรือ Cine และระบบการหลบหลีกสิ่งกีดขวางได้รับการตั้งค่าเป็น **Bypass (หาหลีกเลี่ยง)** หรือ **Brake (เบรก)** ใน DJI Fly ฟังก์ชันการวางตำแหน่งจะสามารใช้ได้เมื่อสัญญาณ GNSS ไม่สามารถใช้งานได้หรือมีสัญญาณอ่อน



- เมื่อการระบุตำแหน่งการจับภาพและการหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวางปิดใช้งานอยู่ โดรนจะใช้เฉพาะ GNSS เท่านั้นในการบินอยู่กับที่ โดยการหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวางรอบทิศทางจะไม่พร้อมใช้งาน และโดรนจะไม่ลดความเร็วโดยอัตโนมัติเมื่อลดระดับลงมาใกล้กับพื้นดิน ต้องใช้ความระมัดระวังเป็นพิเศษเมื่อการระบุตำแหน่งการจับภาพและการหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวางปิดใช้งานอยู่
- การปิดใช้งานการระบุตำแหน่งการจับภาพและการหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวางมีผลเมื่อบินโดรนด้วยตนเองเท่านั้น และจะมีผลเมื่อใช้ RTH และการลงจอดอัตโนมัติ หรือการใช้โหมดการบินอัจฉริยะ

- การระบุตำแหน่งการจับภาพและการหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวางสามารถถูกปิดใช้งานชั่วคราวได้ในขณะที่มีเมฆหรือหมอก หรือเมื่อตรวจพบสิ่งกีดขวางขณะลงจอด เปิดใช้งานการระบุตำแหน่งการจับภาพและการหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวางไว้เสมอในสถานการณ์การบินทั่วไป การระบุตำแหน่งการจับภาพและการหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวางจะเปิดใช้งานตามค่าเริ่มต้นหลังจากรีสตาร์ทโดรน

ประกาศ



- ใส่งกับสภาพแวดล้อมในการบิน ระบบการตรวจจับจะทำงานบางสถานการณ์เท่านั้น และไม่สามารถใช้โดยที่ไม่มีการควบคุมและตัดสินใจของมนุษย์ได้ ในระหว่างการบิน ให้ใส่งกับสภาพแวดล้อมโดยรอบและคำเตือนใน DJI Fly รวมถึงรับผิดชอบและรักษาการควบคุมโดรนอยู่ตลอดเวลา
- หากไม่มีสัญญาณ GNSS ระบบการมองเห็นด้านล่างจะช่วยในการจัดวางตำแหน่งโดรน และทำงานได้ดีที่สุดเมื่อโดรนอยู่ที่ระดับความสูง 0.5 ม. ถึง 10 ม. จะต้องระมัดระวังเป็นพิเศษถ้าระดับความสูงของโดรนเกิน 30 เมตร เนื่องจากประสิทธิภาพการระบุตำแหน่งการจับภาพอาจจะได้รับผลกระทบ
- เมื่อโดรนบินใกล้น้ำ ระบบการมองเห็นด้านล่างอาจทำงานได้ไม่ดีเท่าที่ควร ดังนั้นเมื่อลงจอด โดรนอาจไม่สามารถหลบหลีกพืชน้ำด้านล่างได้อย่างเต็มที่ ขอแนะนำให้รักษาการควบคุมการบินตลอดเวลา ใช้ดุลยพินิจอย่างสมเหตุสมผลตามสภาพแวดล้อมโดยรอบและหลีกเลี่ยงการพึ่งพาระบบการมองเห็นด้านล่างมากเกินไป
- ระบบการมองเห็นไม่สามารถระบุโครงสร้างรูปทรงขนาดใหญ่ที่มีโครงสร้างและสายเคเบิลได้อย่างแม่นยำ เช่น ทาวเวอร์เครน เสาส่งไฟฟ้าแรงสูง สายส่งไฟฟ้าแรงสูง สะพานซิง และสะพานแขวน
- ระบบการมองเห็นจะไม่สามารถทำงานได้อย่างถูกต้องใกล้กับพื้นผิวที่มีรูปแบบที่ไม่ชัดเจนหรือสภาพแสงน้อยเกินไปหรือแสงจ้าเกินไป ระบบการมองเห็นจะไม่สามารถทำงานได้อย่างถูกต้องในสถานการณ์ดังต่อไปนี้:
 - บินใกล้พื้นผิวที่เป็นสีเดียว (เช่น สีดำล้วน สีขาวล้วน สีแดงล้วน หรือสีเขียวล้วน)
 - บินใกล้พื้นผิวที่สะท้อนแสงอย่างมาก
 - บินใกล้พืชน้ำหรือพื้นผิวที่โปร่งแสง
 - บินใกล้พื้นผิวหรือวัตถุที่เคลื่อนที่
 - บินในพื้นที่ที่แสงมีการเปลี่ยนแปลงบ่อยหรือเปลี่ยนแปลงมาก
 - บินใกล้พื้นผิวที่มีดมมาก (<1 ลักซ์) หรือสว่างมาก (>100,000 ลักซ์)
 - บินใกล้พื้นผิวที่มีการสะท้อนอย่างมากหรือพื้นผิวที่ดูดซับคลื่นอินฟราเรด (เช่น กระจก แก้ว ป้ายถนน ทางลาดยางมะตอย)
 - บินใกล้พื้นผิวที่มีลวดลายหรือผิวหน้าที่ไม่ชัดเจน
 - บินใกล้พื้นผิวที่มีลวดลายหรือผิวหน้าที่เหมือนกันเข้าไปซ้ำๆ (เช่น กระเบื้องที่มีลวดลายเดียวกัน)
 - บินใกล้สิ่งกีดขวางที่มีพื้นผิวไม่มาก (เช่น รั้ว กิ่งไม้ และสายไฟ)

- ♦ บินใกล้วัตถุทรงคล้ายเสาเล็ก ๆ (เช่น เสาไฟฟ้า เสาไฟถนน)
- ♦ บินใกล้กับวัตถุที่เคลื่อนไหว (เช่น คนเดินหรือยานพาหนะ)
- กรุณาดูแลให้เซ็นเซอร์สะอาดอยู่เสมอ ห้ามขูดหรือจัดแฉะเซ็นเซอร์ อย่าใช้โดรนในสภาวะแวดล้อมที่มีฝุ่นมากหรือมีความชื้นสูง
- กล้องของระบบการมองเห็นอาจจำเป็นต้องปรับเทียบ หลังจากจัดเก็บเป็นระยะเวลาาน ข้อความเตือนจะปรากฏขึ้นใน DJI Fly และจะมีการปรับเทียบโดยอัตโนมัติ
- ห้ามบินเมื่อฝนตก มีหมอกควัน หรือมีทัศนวิสัยต่ำกว่า 100 ม.
- อย่าให้มีสิ่งใดกีดขวางระบบการตรวจจ็
- ห้ามบินขึ้นอย่างรวดเร็วไปยังสิ่งกีดขวางเพื่อหลีกเลี่ยงความเสี่ยงที่ระบบตรวจจ็จะตอบสนองไม่ทัน อาจทำให้เกิดการชนได้
- ตรวจสอบสิ่งต่อไปนี้ก่อนขึ้นบินในแต่ละครั้ง:
 - ♦ ตรวจสอบดูว่าไม่มีสติ๊กเกอร์หรือสิ่งกีดขวางอื่นใดติดอยู่บนกระจกของระบบการตรวจจ็
 - ♦ หากมีสิ่งสกปรก ฝุ่น หรือน้ำ ติดอยู่บนกระจกของระบบการตรวจจ็ ให้ใช้ผ้านุ่มเช็ดออก ห้ามใช้ผลิตภัณฑ์ทำความสะอาดที่มีแอลกอฮอล์เป็นส่วนประกอบ
 - ♦ ติดต่อบริการสนับสนุนของ DJI หากมีความเสียหายเกิดขึ้นกับเลนส์ของระบบการตรวจจ็
- LiDAR (ระบบตรวจจ็แสงและวัดระยะ) ทางด้านหน้าไม่สามารถตรวจจ็สิ่งกีดขวางที่มีค่าการสะท้อนแสงน้อยกว่า 10% หรือวัตถุที่สะท้อนแสง เช่น กระจก

4.5 ระบบช่วยเหลือนักบินขึ้นสูง

ฟีเจอร์ระบบช่วยเหลือนักบินขึ้นสูง (Advanced Pilot Assistance Systems หรือ APAS) มีให้ใช้งานในโหมด Normal และ Cine เมื่อเปิดใช้งาน APAS โดรนจะตอบรับคำสั่งของคุณและวางแผนเส้นทางบินตามอุปสรรคของก้านควบคุมและสภาพแวดล้อมของการบิน APAS ทำให้หาบหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวางได้ง่ายขึ้น ถ่ายคลิปราบขึ้นขึ้น และมอบประสบการณ์การบินที่ดียิ่งขึ้น

เมื่อเปิดใช้งาน APAS สามารถหยุดการบินของโดรนได้ด้วยปุ่มหยุดบินชั่วคราวบนรีโมทคอนโทรล โดรนจะเบรกและบินอยู่กับที่สามวินาทีเพื่อรอคำสั่งต่อไปของนักบิน

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

โหมด Nifty ไม่สามารถทำงานได้อย่างเต็มประสิทธิภาพในสถานการณ์ต่อไปนี้:

- เมื่อทิศทางของโดรนเปลี่ยนแปลงอย่างรวดเร็วขณะบินใกล้กับสิ่งกีดขวาง
- เมื่อบินผ่านสิ่งกีดขวางที่มีลักษณะแคบ เช่น ร่มไม้หรือพุ่มไม้ด้วยความเร็วสูง

- เมื่อบินใกล้สิ่งกีดขวางที่เล็กเกินกว่าจะตรวจจับได้

ประกาศ



- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณใช้ APAS เมื่อระบบการมองเห็นใช้งานได้ โปรดตรวจสอบดูว่าไม่มีคน สัตว์ วัตถุที่มีพื้นผิวเล็ก (เช่น กิ่งไม้) หรือวัตถุโปร่งแสง (เช่น แก้วหรือน้ำ) อยู่ในเส้นทางบินที่ต้องกาง
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าใช้ APAS เมื่อระบบการมองเห็นเพื่อหลบหลีกสิ่งกีดขวางด้านล่างใช้งานได้ หรือเมื่อสัญญาณ GNSS แรง APAS อาจทำงานอย่างไม่ถูกต้องเมื่อโดรนบินอยู่เหนือน้ำ
- ใช้ความระมัดระวังเป็นพิเศษเมื่อบินในสภาวะแวดล้อมที่มีต้นไม้ (<5 ลักซ์) หรือสว่างมาก (>100,000 ลักซ์)
- หมั่นสังเกต DJI Fly และตรวจสอบการใช้งานของ APAS
- APAS อาจทำงานไม่ถูกต้องเมื่อโดรนบินใกล้ขีดจำกัดการบินหรือใน GEO Zone
- เมื่อแสงสว่างไม่เพียงพอและระบบการมองเห็นบางส่วนไม่สามารถใช้งานได้ โดรนจะเปลี่ยนจากการเลี่ยงสิ่งกีดขวางไปเป็นการเบรกและลอยอยู่กับที่แทน คุณต้องตั้งศูนย์กันควบคุมแล้วจึงควบคุมโดรนต่อไป

การสแกนพื้นดินก่อนลงจอด

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

- หากระบบประเมินว่าพื้นเหมาะที่จะลงจอด โดรนจะลงจอดทันที
- หากระบบประเมินว่าพื้นไม่เหมาะที่จะลงจอด โดรนจะบินอยู่กับที่ เมื่อโดรนลดระดับลงมาถึงระดับความสูงเหนือพื้นดินที่กำหนด ดันคันโยกบังคับการบินลงอย่างน้อยห้าวินาที แล้วโดรนก็จะลงจอดโดยไม่มี การตรวจจับสิ่งกีดขวาง

4.6 ใบพัดและตัวกันใบพัด

DJI Neo 2 จะมาพร้อมกับตัวกันใบพัดที่สามารถถอดได้ ซึ่งช่วยลดความเสียหายของใบพัดที่เกิดจากการชนได้ โดยจำเป็นต้องถอดตัวกันใบพัดออกจากด้านบนของ DJI Neo 2 ก่อนจะถอดหรือติดตั้งใบพัด

การถอดออกและติดตั้ง



คลิกลิงก์ด้านล่างหรือสแกนรหัส QR เพื่อชมวิดีโอสอนการใช้งาน

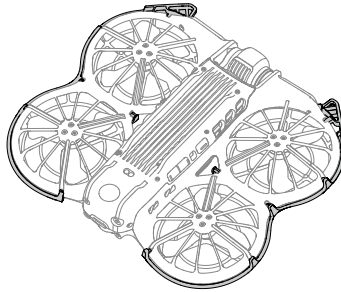


<https://www.dji.com/neo-2/video>

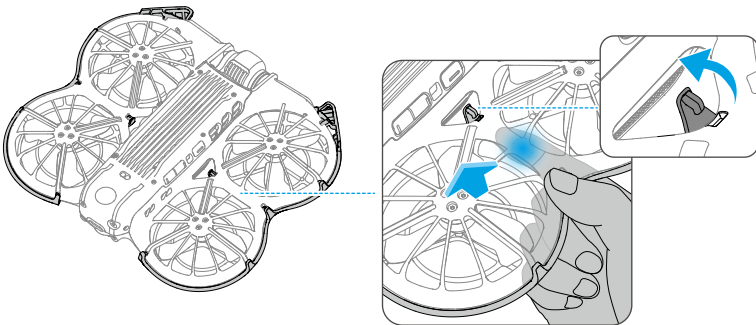
ตัวกันใบพัด

ตรวจสอบให้แน่ใจว่า DJI Neo 2 ปิดอยู่ ถอดตัวกันใบพัดออกตามขั้นตอนต่อไปนี้

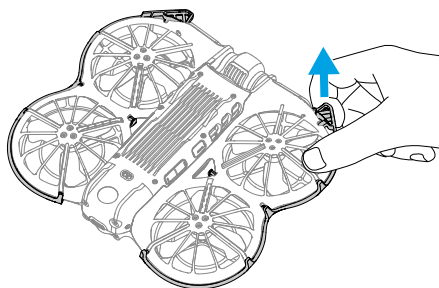
1. วางโดรนคว่ำลง



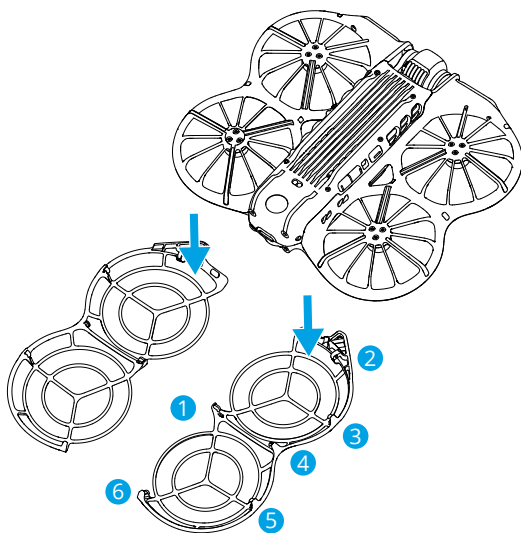
2. กดตรงกลางของตัวป้องกันเพื่อปลดตัวล็อกและเปิดออก



3. ยกส่วนนูนด้านหน้าของตัวป้องกันขึ้นเพื่อปลดตัวล็อก

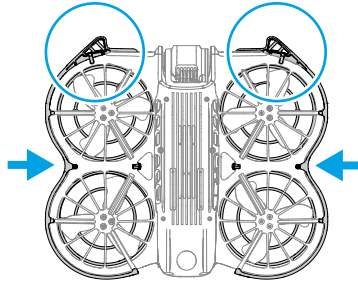


4. ไล่ไปตามขอบเพื่อปลดตัวล็อกที่เหลื่ออก

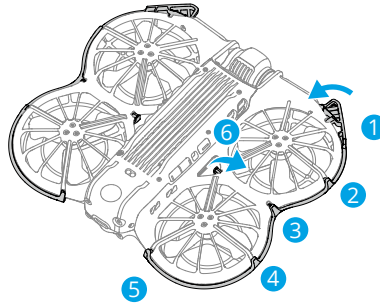


ติดตั้งตัวกันใบพัดตามขั้นตอนต่อไปนี้

1. ตรวจสอบที่ตัวกันใบพัดและตรวจสอบให้แน่ใจว่าส่วนที่บุนด้านหน้าอยู่ในแนวเดียวกับด้านหน้าของโดรน



2. ยึดตัวล็อกที่เหลือทั้งหมดกับโดรนเพื่อให้ติดตั้งได้อย่างแน่นหนา

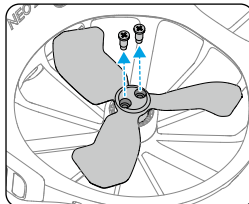


💡 ตรวจสอบให้แน่ใจว่าตัวกันใบพัดติดตั้งอย่างถูกต้องและตัวล็อกยึดแน่นดีแล้ว ไม่เช่นนั้น LiDAR (ระบบตรวจจับแสงและวัดระยะ) ทางด้านหน้าอาจถูกบด ส่งผลให้ประสิทธิภาพการหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวางพัดปกติ

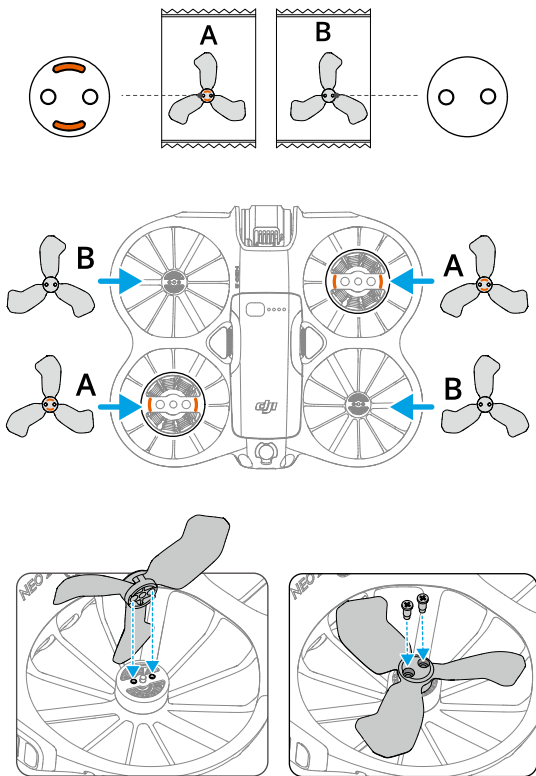
ใบพัด

ใช้ไขควงในกล่องของ DJI Neo 2 เพื่อติดตั้งและถอดใบพัด โดยจะต้องถอดตัวป้องกันใบพัดออกก่อนจึงจะติดตั้งและถอดใบพัดได้

1. ใช้ไขควงเพื่อถอดใบพัดออกจากมอเตอร์



- ติดตั้งใบพัดที่มีเครื่องหมายเข้ากับมอเตอร์ที่มีเครื่องหมาย และติดตั้งใบพัดที่ไม่มีเครื่องหมายเข้ากับมอเตอร์ที่ไม่มีเครื่องหมาย ใช้สกรูที่ให้มาในบรรจุภัณฑ์ของใบพัดเพื่อติดตั้งใบพัดให้แน่น คุณจะต้องขันสกรูให้แน่น



- ติดตั้งตัวกันใบพัดกลับเข้าที่หลังจากติดตั้งใบพัดแล้ว


ประกาศ

- ⚠ ห้ามติดตั้งหรือถอดตัวกันใบพัดอย่างรุนแรงเพื่อไม่ให้เกิดความเสียหาย
- อย่ากดคานยึดตัวกันใบพัดที่อยู่ใต้โดรนเพื่อหลีกเลี่ยงความเสียหาย
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าใช้เฉพาะไขควงจากบรรจุภัณฑ์ของโดรนสำหรับติดตั้งใบพัด การใช้ไขควงอื่น ๆ อาจทำให้สกรูเสียหายได้
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าสกรูอยู่ในแนวตั้งเสมอในขณะที่ขันให้แน่น สกรูไม่ควรทำมุมเอียงกับพื้นผิวยึด หลังจากติดตั้งเสร็จแล้ว ให้ตรวจสอบว่าสกรูอยู่ในระดับเดียวกันหรือไม่และหมุนใบพัดเพื่อตรวจสอบความต้านทานที่ผิดปกติ

- ตรวจสอบว่าสกรูบนใบพัดขันแน่นเมื่อบินไปแล้วทุก ๆ 30 ชั่วโมง (เมื่อบินประมาณ 60 ครั้ง)
- ใบคองมีไว้สำหรับตัดใบพัดเท่านั้น ห้ามใช้ใบคองเพื่อแยกส่วนไดรอน
- หากใบพัดแตกหัก ให้ถอดใบพัดและสกรูที่ติดอยู่กับมอเตอร์ออกแล้วทิ้งไป
- ใบพัดมีความคม โปรดจัดการด้วยความระมัดระวังเพื่อหลีกเลี่ยงการบาดเจ็บส่วนบุคคลหรือใบพัดผิดรูป
- ตรวจสอบให้แน่ใจก่อนการบินแต่ละครั้งว่าใบพัดและมอเตอร์ติดตั้งอย่างแน่นหนา
- ใช้เฉพาะใบพัดของ DJI อย่างเป็นทางการเท่านั้น ห้ามใช้ใบพัดต่างชนิดกัน
- ใบพัดเป็นส่วนประกอบที่ใช้แล้วหมดไป ซื่อใบพัดเพิ่มเติมหากจำเป็น
- ตรวจสอบให้แน่ใจก่อนการบินแต่ละครั้งว่าใบพัดทั้งหมดอยู่ในสภาพดี ห้ามใช้ใบพัดที่เก่า ปีน หรือแตกหัก ทำความสะอาดใบพัดด้วยผ้าแห้งที่สะอาด หากมีสิ่งแปลกปลอมเกาะอยู่
- เพื่อหลีกเลี่ยงการบาดเจ็บ อย่าเข้าใกล้ใบพัดหรือมอเตอร์ที่กำลังหมุน
- เพื่อไม่ให้ใบพัดเสียหาย ให้อากาศโดนอย่างถูกต้องระหว่างที่ทำการขนส่งหรือการจัดเก็บ ห้ามบีบหรือจอบใบพัด หากใบพัดได้รับความเสียหาย อาจส่งผลกระทบต่อประสิทธิภาพของการบิน
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าติดมอเตอร์อย่างแน่นหนาและหมุนอย่างราบรื่น หากมอเตอร์ทำงานหนักเกินไปหรือหยุดกลางคันในระหว่างการบิน ให้ลงจอดทันที
- ห้ามปรับแต่งส่วนประกอบของมอเตอร์
- ห้ามแตะหรือปล่อยให้มือหรือร่างกายคุณสัมผัสกับมอเตอร์หลังการบิน เนื่องจากมอเตอร์อาจจะมีอุณหภูมิร้อน
- ห้ามปิดช่องระบายอากาศที่มอเตอร์หรือที่ตัวไดรอน
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเสียง ESCs ปกติเมื่อเปิดเครื่อง

4.7 แบตเตอรี่ไดรอนอัจฉริยะ:

ประกาศ

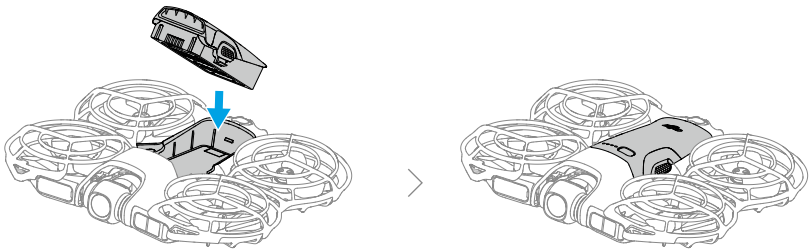
-  อ่านและปฏิบัติตามคำแนะนำในคู่มือนี้อย่างเคร่งครัดใน *แนวทางความปลอดภัย* และ *บนสติ๊กเกอร์* แบตเตอรี่ก่อนใช้แบตเตอรี่ คุณจะต้องรับผิดชอบในการดำเนินการและการใช้งานทั้งหมด

1. ห้ามชาร์จแบตเตอรี่สำหรับไดรอนอัจฉริยะทันทีหลังจากเพิ่งบินเสร็จ เนื่องจากอุณหภูมิอาจสูงเกินไป ปล่อยให้แบตเตอรี่เย็นลงจนอยู่ที่อุณหภูมิการชาร์จที่อนุญาตก่อนจะชาร์จอีกครั้ง
2. แบตเตอรี่จะชาร์จเฉพาะเมื่ออุณหภูมิแบตเตอรี่อยู่ระหว่าง 5°C ถึง 40° C (41° F ถึง 104° F) เท่านั้น เพื่อป้องกันความเสียหาย อุณหภูมิที่เหมาะสมในการชาร์จจะอยู่ระหว่าง 22° ถึง 28° C (71.6° ถึง 82.4° F) การชาร์จที่ช่วงอุณหภูมิที่เหมาะสมสามารถยืดอายุการใช้งานแบตเตอรี่ได้ ระหว่างที่ชาร์จอยู่ การชาร์จจะหยุดโดยอัตโนมัติหากอุณหภูมิของแบตเตอรี่เกิน 55° C (131° F)
3. คำเตือนอุณหภูมิต่ำ:

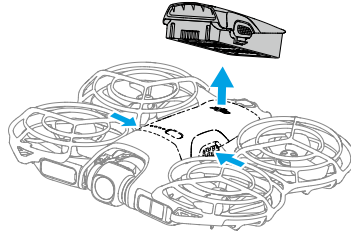
- แบตเตอรี่ไม่สามารถใช้งานได้ในสภาพแวดล้อมที่ต่ำกว่า -10°C (14°F)
 - เมื่อบินในสภาพแวดล้อมที่อุณหภูมิต่ำตั้งแต่ -10° ถึง 5°C (14° ถึง 41°F) จะทำให้ความจุของแบตเตอรี่ลดลงอย่างมาก ตรวจสอบให้แน่ใจว่าชาร์จแบตเตอรี่จนเต็มก่อนขึ้นบิน ให้บินไดรบนอยู่กับที่ก่อนเพื่ออุ่นเครื่องแบตเตอรี่หลังการขึ้นบิน
 - ขอแนะนำให้อุ่นเครื่องแบตเตอรี่ให้ถึงอุณหภูมิอย่างน้อย 10°C (50°F) ก่อนขึ้นบินเมื่อบินในสภาพแวดล้อมที่มีอุณหภูมิต่ำ อุณหภูมิที่ดีที่สุดในการอุ่นเครื่องแบตเตอรี่คือ สูงกว่า 20°C (68°F)
 - ความจุของแบตเตอรี่ที่ลดลงในสภาพแวดล้อมที่อุณหภูมิต่ำจะลดประสิทธิภาพการต้านแรงลมของ โดรน โปรดบินด้วยความระมัดระวัง
 - บินด้วยความระมัดระวังเป็นพิเศษเมื่อบินในที่สูงที่มีอุณหภูมิต่ำ
4. แบตเตอรี่ที่ชาร์จเต็มจะปล่อยประจุโดยอัตโนมัติเมื่อไม่ได้ใช้งานเป็นระยะเวลาหนึ่ง ทั้งนี้ โปรดทราบว่าเป็นเรื่องปกติที่แบตเตอรี่จะปล่อยความร้อนออกมาในระหว่างกระบวนการคายประจุ
 5. ควรชาร์จแบตเตอรี่ให้เต็มอย่างน้อยหนึ่งครั้งทุกสามเดือนเพื่อให้แบตเตอรี่ไม่เสื่อม หากไม่ได้ใช้งานแบตเตอรี่เป็นเวลานาน อาจส่งผลต่อประสิทธิภาพของแบตเตอรี่หรือแม้กระทั่งทำให้แบตเตอรี่เสียหายถาวรได้ หากไม่มีการชาร์จแบตเตอรี่หรือปล่อยประจุแบตเตอรี่เป็นเวลาสามเดือนขึ้นไป การรับประกันจะไม่ครอบคลุมแบตเตอรี่อีกต่อไป
 6. เพื่อความปลอดภัย คงแบตเตอรี่ให้มีระดับพลังงานต่ำในระหว่างการขนส่ง ขอแนะนำให้คายประจุแบตเตอรี่ให้เหลือ 30% หรือต่ำกว่าก่อนการขนส่ง

การใส่/ถอดแบตเตอรี่

การติดตั้ง



การถอดออก

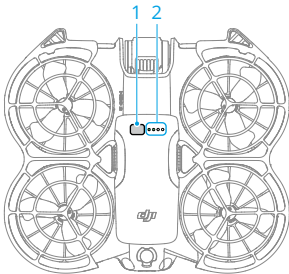


- ⚠ • ห้ามใส่หรือถอดแบตเตอรี่ในขณะที่โดรนเปิดอยู่
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าใส่แบตเตอรี่อย่างแน่นหนาและมีเสียงคลิกเข้าที่ ห้ามเปิดโดรนหากติดตั้งแบตเตอรี่ไม่แน่นหนาพอ เนื่องจากอาจทำให้การเชื่อมต่อระหว่างแบตเตอรี่กับโดรนไม่เสถียรและเป็นอันตรายได้

การใช้แบตเตอรี่

การตรวจสอบระดับแบตเตอรี่

กดปุ่มเปิด/ปิดหนึ่งครั้งเพื่อตรวจสอบระดับแบตเตอรี่ปัจจุบัน



1. ปุ่มเปิด/ปิด
2. ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่

ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่จะแสดงระดับพลังงานของแบตเตอรี่ระหว่างการชาร์จและการคายประจุ สถานะของไฟ LED มีกรำจำกัดความตามข้อมูลด้านล่าง:

- ไฟ LED ติดอยู่
- ไฟ LED กะพริบ
- ไฟ LED ดับ

รูปแบบการกะพริบ	ระดับแบตเตอรี่
● ● ● ●	88-100%

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

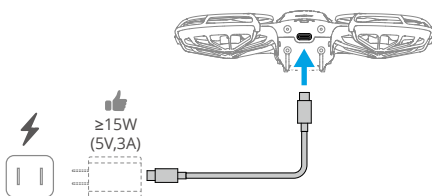
การเปิด/ปิดเครื่อง

กดปุ่มเปิด/ปิดหนึ่งครั้งแล้วกดค้างไว้อีกครั้งเพื่อเปิดหรือปิดโดรน ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่จะแสดงระดับแบตเตอรี่ เมื่อโดรนเปิดการทำงาน ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่จะดับลงเมื่อโดรนปิดการทำงาน

การชาร์จแบตเตอรี่

ชาร์จแบตเตอรี่ให้เต็มก่อนการใช้งานแต่ละครั้ง ขอแนะนำให้ใช้อุปกรณ์ชาร์จที่ DJI ให้มาหรือเครื่องชาร์จอื่น ๆ ที่รองรับโปรโตคอลการชาร์จเร็ว USB PD

การใช้ที่ชาร์จ



• หากโดรนเปิดอยู่ แบตเตอรี่จะไม่สามารถชาร์จได้

ตารางด้านล่างแสดงให้เห็นถึงระดับแบตเตอรี่ระหว่างที่กำลังชาร์จ

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

รูปแบบการกะพริบ	ระดับแบตเตอรี่
● ● ● ●	100%

- ความถี่ในการกะพริบของไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่ซึ่งแตกต่างกันโดยขึ้นอยู่กับสายชาร์จ USB ที่ใช้ หากการชาร์จรวดเร็ว ไฟ LED ระดับแบตเตอรี่จะกะพริบอย่างรวดเร็ว
- หากไฟ LED สี่ดวงกะพริบพร้อมกันบ่งชี้ว่าแบตเตอรี่ได้รับความเสียหาย

การใช้แท่นชาร์จแบตเตอรี่

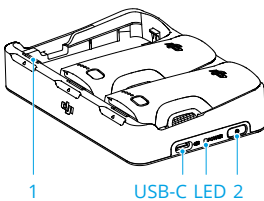


ขอแนะนำให้คลิกลิงก์ด้านล่างหรือสแกนรหัส QR เพื่อชมวิดีโอสอนการใช้งาน



<https://www.dji.com/neo-2/video>

- ⚠️ • อุณหภูมิแวดล้อมมีผลต่อความเร็วในการชาร์จ การชาร์จจะเร็วขึ้นในสภาพแวดล้อมที่มีอากาศถ่ายเทได้ดีที่ 25° C (77° F)
- แท่นชาร์จแบตเตอรี่สามารถใช้ได้กับแบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะบางรุ่นเท่านั้น อย่าใช้แท่นชาร์จแบตเตอรี่กับแบตเตอรี่รุ่นอื่น ๆ
- วางแท่นชาร์จแบตเตอรี่บนพื้นผิวราบและมีความมั่นคงเมื่อใช้งาน ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์มีฉนวนกันความร้อนที่เหมาะสมเพื่อป้องกันอันตรายจากเพลิงไหม้
- ห้ามสัมผัสขั้วโลหะบนพอร์ตแบตเตอรี่
- ทำความสะอาดขั้วโลหะด้วยผ้าแห้งที่สะอาด หากมีฝุ่นเกาะสะสมที่สังเกตเห็นได้

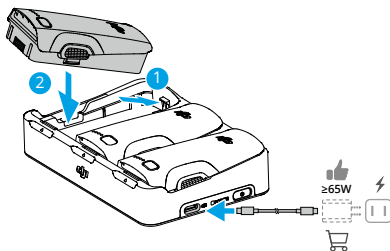


1

USB-C LED 2

1. พอร์ตแบตเตอรี่
2. ปุ่มฟังก์ชัน

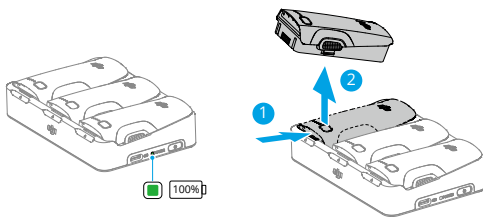
วิธีการชาร์จ



ใส่แบตเตอรี่ลงในพอร์ตแบตเตอรี่ของแท่นชาร์จแบตเตอรี่จนกว่าจะคลิกเข้าที่ เชื่อมต่อฮับสำหรับการชาร์จเข้ากับปลั๊กไฟโดยใช้ที่ชาร์จ USB

วิธีการชาร์จจะแตกต่างกันไปตามกำลังไฟของเครื่องชาร์จ โปรดดูรายละเอียดในตารางด้านล่าง สามารถเก็บแบตเตอรี่ไว้ในแท่นชาร์จแบตเตอรี่ได้หลังจากการชาร์จ

กำลังไฟในการชาร์จ ≤ 30 W	ชาร์จตามลำดับจากระดับแบตเตอรี่สูงสุดไปยังต่ำสุด
30 W < กำลังไฟในการชาร์จ ≤ 45 W	ชาร์จแบตเตอรี่ 2 ก้อนพร้อมกัน: ขึ้นแรกให้ชาร์จแบตเตอรี่ที่มีระดับแบตเตอรี่ต่ำกว่าให้เท่ากับแบตเตอรี่ที่มีระดับแบตเตอรี่ที่สูงที่สุด จากนั้นจึงชาร์จแบตเตอรี่ทั้งสองก้อนพร้อมกัน
กำลังไฟในการชาร์จ > 45 W	ชาร์จแบตเตอรี่ 3 ก้อนพร้อมกัน: ขึ้นแรกให้ชาร์จแบตเตอรี่ 2 ก้อนที่มีระดับแบตเตอรี่ต่ำกว่าให้เท่ากับแบตเตอรี่ที่มีระดับแบตเตอรี่ที่สูงที่สุด จากนั้นจึงชาร์จแบตเตอรี่ทั้งสามก้อนพร้อมกัน



ถอดแบตเตอรี่ออกจากแท่นชาร์จแบตเตอรี่เพื่อใช้งาน

การใช้แท่นชาร์จแบตเตอรี่เป็นพาวเวอร์แบงก์

- ใส่แบตเตอรี่หนึ่งก้อนขึ้นไปลงในแท่นชาร์จแบตเตอรี่ เชื่อมต่ออุปกรณ์ภายนอกผ่านพอร์ต USB-C เช่น โทรศัพท์มือถือหรือรีโมตคอนโทรล
- กดปุ่มฟังก์ชัน และไฟ LED แสดงสถานะของแท่นชาร์จแบตเตอรี่จะเปลี่ยนเป็นสีเขียวไม่กะพริบ แบตเตอรี่ที่มีระดับพลังงานต่ำสุดจะถูกใช้งานจนหมดก่อน ต่อด้วยแบตเตอรี่ที่เหลือตามลำดับ หากต้องการหยุดชาร์จอุปกรณ์ภายนอก ให้ถอดอุปกรณ์ภายนอกออกจากแท่นชาร์จแบตเตอรี่







- ⚠️ หากประจุแบตเตอรี่เหลือต่ำกว่า 5% แบตเตอรี่จะไม่สามารถชาร์จอุปกรณ์ภายนอกได้
- เชื่อมต่อสาย USB-C ใหม่เพื่อเปลี่ยนไปชาร์จแบตเตอรี่ไดรอนอัจฉริยะ

คำอธิบายไฟแสดงสถานะ LED

รูปแบบการกะพริบ	คำอธิบาย
สีเหลืองค้าง	อับสำหรับการชาร์จแบตเตอรี่ว่างอยู่
กะพริบเป็นสีเขียว	กำลังชาร์จแบตเตอรี่
สีเขียวค้าง	แบตเตอรี่ทั้งหมดชาร์จเต็มแล้วหรือกำลังจ่ายไฟให้กับอุปกรณ์ภายนอก
ไฟกะพริบสีเหลือง	อุณหภูมิของแบตเตอรี่ต่ำหรือสูงเกินไป (ไม่จำเป็นต้องดำเนินการเพิ่มเติม)
สีแดงค้าง	แหล่งจ่ายไฟมีข้อผิดพลาดหรือแบตเตอรี่มีข้อผิดพลาด (ถอดและใส่แบตเตอรี่อีกครั้งหรือถอดปลั๊กและเสียบที่ชาร์จใหม่)

กลไกการปกป้องแบตเตอรี่

ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่สามารถแสดงการแจ้งเตือนเพื่อป้องกันแบตเตอรี่จากสภาวะการชาร์จที่ผิดปกติได้

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

หากกลไกการป้องกันแบตเตอรี่ทำงาน เมื่อต้องการชาร์จใหม่อีกครั้งจำเป็นต้องถอดแบตเตอรี่จากอะแดปเตอร์ จากนั้นค่อยเสียบใหม่อีกครั้ง หากอุณหภูมิในการชาร์จผิดปกติ รอให้อุณหภูมิกลับสู่ระดับปกติเสียก่อน แบตเตอรี่จะชาร์จต่ออัตโนมัติโดยไม่จำเป็นต้องถอดปลั๊กและเสียบที่ชาร์จอีกครั้ง

4.8 กิมบอลและกล้อง

ข้อควรระวังเกี่ยวกับกิมบอล

- ⚠ • ดูให้แน่ใจว่าไม่มีสติกเกอร์หรือวัตถุใด ๆ บนกิมบอลก่อนขึ้นบิน ห้ามแตะหรือเคาะกิมบอลหลังจากที่โดรนเปิดเครื่องแล้ว โปรดขึ้นบินจากพื้นที่โล่งและราบเรียบเพื่อป้องกันกิมบอล
- ถอดตัวครอบกิมบอลออกก่อนจะเปิดเครื่องโดรน ใส่ตัวครอบกิมบอลเมื่อไม่ได้ใช้งาน
- ชิ้นส่วนที่มีผลกับความถูกต้องแม่นยำของกิมบอลอาจเสียหายจากการชนหรือกระแทก ซึ่งอาจทำให้กิมบอลทำงานผิดปกติได้
- อย่าให้ฝุ่นหรือทรายเกาะบนกิมบอล โดยเฉพาะอย่างยิ่งอย่าให้เข้าไปในมอเตอร์ของกิมบอล
- มอเตอร์กิมบอลอาจเข้าสู่โหมดป้องกันตัวเองหากมีวัตถุอื่นกีดขวางกิมบอล เมื่อโดรนอยู่บนพื้นที่ไม่สม่ำเสมอหรือบนพื้นหญ้า หรือหากกิมบอลเจอกับแรงกระแทกด้านนอกอย่างแรง เช่น การชนรถให้กิมบอลกลับเป็นปกติหรือรีเซ็ตการอุปกรณ์
- ห้ามกระแทกกิมบอลหลังจากที่เปิดโดรนแล้ว
- ห้ามเพิ่มน้ำหนักบรรทุกเพิ่มเติมกับกิมบอลนอกเหนือไปจากการติดตั้งอุปกรณ์เสริมของแท้ เนื่องจากอาจทำให้กิมบอลทำงานผิดปกติหรือแม้กระทั่งอาจทำให้มอเตอร์เสียหายถาวรได้
- การบินในสภาวะหมอกหนาหรือมีเมฆครึ้มอาจทำให้กิมบอลเปียก ซึ่งจะทำให้กิมบอลใช้งานไม่ได้ชั่วคราว เมื่อกิมบอลแห้งแล้ว กิมบอลจะกลับมาทำงานได้อย่างเต็มรูปแบบ
- หากมีลมแรง อาจทำให้กิมบอลสั่นขณะบินก็ควิตใจได้
- หลังจากเปิดเครื่องแล้ว หากไม่ได้วางโดรนในแนวราบเป็นเวลานาน หรือหากโดรนสั่นอย่างรุนแรง กิมบอลอาจหยุดทำงานและเข้าสู่โหมดป้องกัน ในกรณีนี้ ให้วางโดรนในแนวราบและรอนกว่าระบบจะกลับสู่ปกติ
- ห้ามใช้โดรนในสภาพอากาศที่มีฝนหรือหิมะ หากพบฝนหรือหิมะระหว่างการบิน ให้ลงจอดโดรนทันที และทำความสะอาดพื้นผิวของกิมบอลและมอเตอร์กิมบอลทันที
- หากกิมบอลทำมุมเอียงมาก:
 - ♦ เมื่อโดรนพุ่งเอียงไปข้างหน้าเนื่องจากการเร่งความเร็วหรือการลดความเร็วจากทิศทางไปข้างหน้า กิมบอลจะเข้าสู่โหมดป้องกันเมื่อถึงขีดจำกัดและปรับมุมลงต่ำโดยอัตโนมัติ
 - ♦ เมื่อโดรนเอียงไปด้านหลังเนื่องจากการเร่งความเร็วหรือลดความเร็วในทิศทางด้านหลัง แกนยวของกิมบอลอาจถึงขีดจำกัดในการเคลื่อนไหว
 - ♦ โดรนจะจำกัดความเร็วเพื่อคงความเสถียรของภาพ ในสภาพลมแรง ความเร็วในการบินจะถูกจำกัดเพิ่มขึ้นไปอีก การลดมุมก้มลงอย่างเหมาะสมสามารถทำความเร็วในการบินสูงขึ้นได้
 - ♦ ตัวเครื่องโดรนอาจปรากฏที่ขอบของไลฟ์วิว

มุมมองกิมบอล

ใช้ตัวปรับกิมบอลบนรีโมตคอนโทรลเพื่อควบคุมการก้มเงยของกิมบอล หรืออีกวิธีคือทำผ่านมุมมองกล้องใน DJI Fly กดหน้าจอล้างไว้จนกระทั่งแถบปรับกิมบอลปรากฏขึ้น ลากแถบเพื่อควบคุมมุมมองกิมบอล

โหมดการใช้งานกิมบอล

มีโหมดการใช้งานกิมบอลอยู่สองแบบ สลับระหว่างโหมดการใช้งานต่าง ๆ ใน *** > Control (การควบคุม)

Follow Mode (โหมดติดตาม): มุมเอียงของกิมบอลจะคงที่เมื่อเทียบกับระนาบแนวราบ โหมดนี้เหมาะสำหรับการถ่ายภาพนิ่ง

FPV Mode (โหมดมุมมองบุคคลที่หนึ่ง): เมื่อโดรนบินไปข้างหน้า กิมบอลจะหมุนไปตามการหมุนของโดรน เพื่อให้ประสบการณ์การบินแบบมุมมองบุคคลที่หนึ่ง

ข้อควรระวังเกี่ยวกับกล้อง

- ⚠️ ห้ามใช้เลนส์กล้องในสภาพแวดล้อมที่มีแสงเลเซอร์ เช่น การแสดงเลเซอร์ หรือหันกล้องไปยังแหล่งกำเนิดแสงที่มีความเข้มข้นเป็นเวลานาน เช่น ดวงอาทิตย์ในวันที่อากาศแจ่มใสเพื่อหลีกเลี่ยงไม่ให้เซ็นเซอร์ได้รับความเสียหาย
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุณหภูมิและความชื้นเหมาะสมสำหรับกล้องในระหว่างการใช้งานและเก็บรักษา
- ใช้น้ำยาทำความสะอาดเลนส์ในการทำความสะอาดเลนส์เพื่อไม่ให้เกิดความเสียหายหรือคุณภาพที่ไม่ดี
- ห้ามปิดกั้นรูระบายอากาศที่กล้อง เพราะเมื่อความร้อนเพิ่มขึ้นอาจทำให้อุปกรณ์เสียหายหรือเกิดการบาดเจ็บได้

4.9 การจัดเก็บและการส่งออกภาพถ่ายและวิดีโอ

การเก็บ

โดรนมีพื้นที่จัดเก็บข้อมูลภายใน โดยคุณสามารถบันทึกภาพถ่ายและวิดีโอในหน่วยความจำภายในได้

- ⚠️ • ตรวจสอบการตั้งค่ากล้องก่อนใช้งานเพื่อให้แน่ใจว่าได้ตั้งค่าไว้อย่างถูกต้องแล้ว
- ก่อนถ่ายภาพหรือวิดีโอสำคัญ ให้ลองถ่ายภาพสองสามภาพเพื่อทดสอบว่ากล้องทำงานได้ถูกต้อง
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าปิดโดรนอย่างถูกต้อง มีฉะนั้นนั้น พารามิเตอร์กล้องจะไม่ได้รับการบันทึกไว้ และวิดีโอที่คุณบันทึกไว้อาจได้รับผลกระทบได้ DJI จะไม่รับผิดชอบต่อความสูญเสียใด ๆ อันเนื่องมาจากภาพหรือวิดีโอที่บันทึกไว้ในลักษณะที่อุปกรณ์ไม่สามารถอ่านข้อมูลได้


การส่งออกบันทึก

- ใช้ QuickTransfer เพื่อส่งออกคลิปที่ถ่ายมาไปยังโทรศัพท์เคลื่อนที่ โปรดดูข้อมูลเพิ่มเติมที่ส่วนการติดตาม
- เชื่อมต่อโดรนกับคอมพิวเตอร์โดยใช้สายข้อมูล ส่งออกฟุตเทจจากพื้นที่จัดเก็บข้อมูลภายในโดรน ไม่จำเป็นต้องเปิดเครื่องโดรนในระหว่างกระบวนการส่งออก



4.10 QuickTransfer

DJI Neo 2 สามารถเชื่อมต่อกับสมาร์ทโฟนโดยตรงผ่าน Wi-Fi ทำให้คุณสามารถดาวน์โหลดภาพถ่ายและวิดีโอจาก DJI Neo 2 ไปยังสมาร์ทโฟนได้

สำหรับการควบคุมด้วยแอปมือถือ หลังจากเชื่อมต่อสมาร์ทโฟนกับ DJI Neo 2 แล้ว ให้เข้าสู่โหมด QuickTransfer โดยไปที่มุมมองอัลบั้ม

เมื่อ DJI Neo 2 ไม่ได้เชื่อมต่อกับสมาร์ทโฟน คุณสามารถแตะที่ QuickTransfer หรืออุปกรณ์ Wi-Fi บนหน้าจอหลักของ DJI Fly เพื่อเข้าสู่โหมด QuickTransfer ได้ คุณสามารถไปที่อัลบั้มใน DJI Fly บนสมาร์ทโฟนของคุณได้ จากนั้นแตะที่  ในมุมมองด้านบนเพื่อเข้าสู่โหมด QuickTransfer

เมื่อเชื่อมต่อสมาร์ทโฟนกับ DJI Neo 2 เป็นครั้งแรก ให้กดปุ่มเปิด/ปิดบน DJI Neo 2 ค้างไว้เพื่อยืนยัน

-  • อัตราการดาวน์โหลดสูงสุดสามารถทำได้เฉพาะในประเทศและภูมิภาคที่กฎหมายและข้อบังคับอนุญาตให้ใช้ความถี่ 5.8 GHz เมื่อใช้อุปกรณ์ที่รองรับย่านความถี่ 5.8 GHz และการเชื่อมต่อ Wi-Fi และในสภาวะแวดล้อมที่ไม่มีสัญญาณรบกวนหรือสิ่งกีดขวาง หากตามข้อบังคับท้องถิ่น (เช่น ในญี่ปุ่น) ไม่อนุญาตให้ใช้ย่านความถี่ 5.8 GHz หรือโทรศัพท์มือถือของคุณไม่รองรับย่านความถี่ 5.8 GHz หรือสภาพแวดล้อมมีสัญญาณรบกวนอย่างรุนแรง จากนั้น QuickTransfer จะใช้ย่านความถี่ 2.4 GHz และอัตราการดาวน์โหลดสูงสุดจะลดลงเป็น 12 MB/s
 - เมื่อใช้ QuickTransfer ไม่จำเป็นต้องปิดรหัสผ่าน Wi-Fi ในหน้าการตั้งค่าของโทรศัพท์เคลื่อนที่เพื่อเชื่อมต่อ เปิด DJI Fly และข้อความแจ้งเตือนจะปรากฏขึ้นเพื่อให้เชื่อมต่อกับโดรน
 - ใช้ QuickTransfer ในสภาวะแวดล้อมที่ไม่มีสิ่งกีดขวางโดยไม่มีสัญญาณรบกวนและอยู่ห่างจากแหล่งที่มาของสัญญาณรบกวน เช่น เราเตอร์ไร้สาย ลำโพง Bluetooth หรือหูฟัง
-
-  • เมื่อดูอัลบั้มในโหมด QuickTransfer โหมด ECO จะเปิดใช้งานโดยอัตโนมัติหากอุณหภูมิของ DJI Neo 2 สูงกว่าค่าที่กำหนด และอัตราการดาวน์โหลดสูงสุดจะลดลงเป็น 30 MB/s โปรดดูข้อความแจ้งเตือนแอปอยู่เสมอ

DJI RC-N3

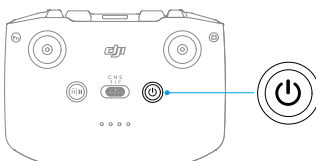
5 DJI RC-N3

5.1 การทำงาน

การเปิด/ปิดเครื่อง

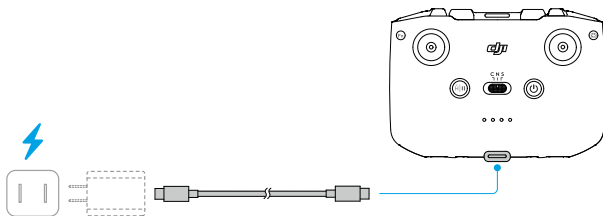
กดปุ่มเปิด/ปิดหนึ่งครั้งเพื่อตรวจสอบระดับแบตเตอรี่ปัจจุบัน

กดหนึ่งครั้งและกดค้างไว้เพื่อเปิดหรือปิดรีโมตคอนโทรล



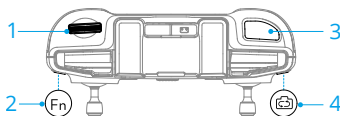
การชาร์จแบตเตอรี่

เชื่อมต่อที่ชาร์จเข้ากับพอร์ต USB-C บนรีโมตคอนโทรล



- ⚠️ • ชาร์จรีโมตคอนโทรลให้เต็มก่อนการบินทุกครั้ง รีโมตคอนโทรลจะส่งเสียงเตือนเมื่อแบตเตอรี่อ่อน
- ชาร์จแบตเตอรี่ให้เต็มอย่างน้อยหนึ่งครั้งทุกสามเดือนเพื่อให้แบตเตอรี่ไม่เสื่อม

การควบคุมกิมบอลและกล้อง

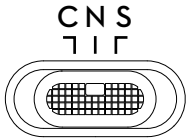


1. **ตัวปรับกิมบอล:** ควบคุมการเอียงของกิมบอล
2. **Shutter/Record Button (ปุ่มชัตเตอร์/บันทึก):** กดหนึ่งครั้งเพื่อถ่ายภาพ หรือเริ่ม/หยุดการบิน

3. **ปุ่มภาพถ่าย/วิดีโอ:** กดหนึ่งครั้งเพื่อเปลี่ยนโหมดระหว่างภาพถ่ายและวิดีโอ

สวิตช์โหมดการบิน

เลื่อนสวิตช์เพื่อเลือกโหมดการบินที่ต้องการ

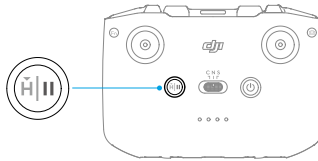


ตำแหน่ง	โหมดการบิน
C	โหมด Cine
N	โหมด Normal
S	โหมด Sport

ปุ่ม Flight Pause (หยุดบินชั่วคราว)/RTH (กลับจุดขึ้นบิน)

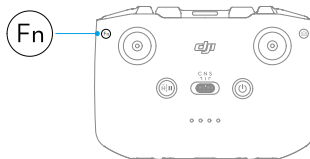
กดหนึ่งครั้งเพื่อให้โดรนเบรกและบินอยู่กับที่

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



Customizable Button (ปุ่มที่ตั้งค่าได้เอง)

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



5.2 ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่

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

5.3 การเตือนจากรีโมตคอนโทรล

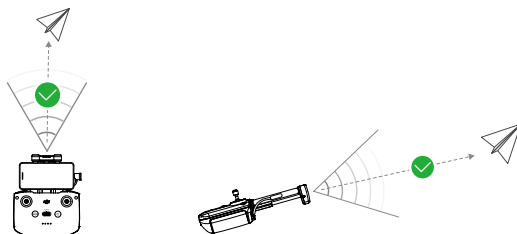
รีโมตคอนโทรลจะส่งเสียงเตือนระหว่างใช้โหมด RTH โดยจะไม่สามารถยกเลิกได้ รีโมตคอนโทรลส่งเสียงเตือน เมื่อระดับแบตเตอรี่ของรีโมตคอนโทรลอยู่ในระดับต่ำ สามารถปิดการเตือนระดับแบตเตอรี่อ่อนได้ด้วย การกดปุ่มเปิด/ปิด ไม่สามารถยกเลิกการแจ้งเตือนได้ หากระดับแบตเตอรี่ต่ำมาก

จะมีการแจ้งเตือน หากไม่ได้ใช้รีโมตคอนโทรลระยะหนึ่งในขณะที่เปิดเครื่องแต่ไม่ได้เชื่อมต่อกับโดรนหรือแอป DJI Fly บนเครื่องมือเคลื่อนที่ รีโมตคอนโทรลจะปิดเองโดยอัตโนมัติ หลังจากที่มีการแจ้งเตือนหยุดลง ขยับก้านควบคุมหรือกดปุ่มใดก็ได้เพื่อยกเลิกการแจ้งเตือน

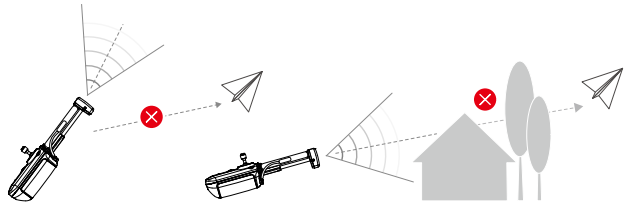
5.4 Optimal Transmission Zone (โซนส่งสัญญาณที่เหมาะสม)

สัญญาณระหว่างโดรนกับรีโมตคอนโทรลจะดีที่สุด เมื่อเสาสัญญาณอยู่ในตำแหน่งสอดคล้องกับโดรนตามภาพด้านล่าง หากสัญญาณอ่อน ให้ปรับรีโมตคอนโทรล หรือบินโดรนเข้าไปให้ใกล้รีโมตคอนโทรลยิ่งขึ้น

Optimal Transmission Zone (โซนส่งสัญญาณที่เหมาะสม)



สัญญาณอ่อน



- ห้ามใช้อุปกรณ์ไร้สายอื่นที่ทำงานด้วยความถี่เดียวกับรีโมตคอนโทรล ไม่อย่างนั้นแล้วรีโมตคอนโทรลจะมีสัญญาณรบกวน
- ข้อความเตือนจะแสดงใน DJI Fly หากสัญญาณการส่งอ่อนในระหว่างที่บินอยู่ ปรับทิศทางของรีโมตคอนโทรลตามตัวบ่งชี้ความสูงที่แสดงเพื่อให้แน่ใจว่าโดรนอยู่ในระยะการส่งสัญญาณที่เหมาะสม

5.5 การเชื่อมต่อกับรีโมตคอนโทรล

รีโมตคอนโทรลเชื่อมต่อกับโดรนแล้วเมื่อซ็อมรวมกันแบบคอมโบ หรือทำตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อเชื่อมโยงโดรน

1. เปิดเครื่องโดรนและรีโมตคอนโทรล
2. เปิด DJI Fly
3. ในมุมมองจากกล้องแตะ *** > **Control (การควบคุม)** > **Re-pair to Aircraft (จับคู่โดรนอีกครั้ง)** ระหว่างการเชื่อมต่อ รีโมตคอนโทรลจะส่งเสียง
4. กดปุ่มเปิดปิดที่โดรนค้างไว้นานกว่าสิ่วนาที โดรนจะส่งเสียงบีบ และไฟ LED ระดับแบตเตอรี่จะกะพริบตามลำดับเพื่อแสดงว่าพร้อมที่จะเชื่อมต่อแล้ว รีโมตคอนโทรลจะส่งเสียงสองครั้ง เพื่อแสดงว่าการเชื่อมต่อเสร็จสมบูรณ์



- ตรวจสอบให้แน่ใจว่ารีโมตคอนโทรลอยู่ในระยะ 0.5 เมตรกับโดรนระหว่างการเชื่อมต่อ
- รีโมตคอนโทรลจะยกเลิกการเชื่อมต่อกับโดรนอัตโนมัติ ถ้ารีโมตคอนโทรลเครื่องใหม่มีการเชื่อมต่อกับโดรนลำเดียวกัน

ภาคผนวก

6 ภาคผนวก

6.1 ข้อมูลจำเพาะ

ดูรายละเอียดข้อมูลจำเพาะได้ที่เว็บไซต์ต่อไปนี้

<https://www.dji.com/neo-2/specs>

6.2 การใช้งานร่วมกับอุปกรณ์อื่น ๆ

เยี่ยมชมเว็บไซต์ต่อไปนี้เพื่อดูข้อมูลเกี่ยวกับผลิตภัณฑ์ที่ใช้ร่วมกันได้

<https://www.dji.com/neo-2/faq>

6.3 การอัปเดตเฟิร์มแวร์

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

การใช้ DJI Fly

เมื่อใช้การควบคุมด้วยแอปมือถือ โปรดอัปเดตเฟิร์มแวร์ตามคำแนะนำบนหน้าจอหลักใน DJI Fly การอัปเดตเฟิร์มแวร์จำเป็นต้องมีการเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ต

เมื่อใช้รีโมตคอนโทรล ให้เชื่อมต่อโดรนและรีโมตคอนโทรล แล้วเปิด DJI Fly คุณจะได้รับแจ้งหากมีการอัปเดตเฟิร์มแวร์ใหม่ ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อเริ่มอัปเดต คุณไม่สามารถอัปเดตเฟิร์มแวร์ได้ ถ้ารีโมตคอนโทรลไม่ได้เชื่อมต่อกับโดรน การอัปเดตเฟิร์มแวร์จำเป็นต้องมีการเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ต

เมื่อใช้งานการควบคุมการเคลื่อนไหวที่สมจริง ให้คุณเปิดเครื่องโดรน แวนตา และอุปกรณ์รีโมตคอนโทรล และตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์ทั้งหมดเชื่อมโยงกันแล้ว เชื่อมต่อพอร์ต USB-C ของแวนตากับสมาร์ทโฟน เปิด DJI Fly แล้วทำตามข้อความแจ้งเพื่ออัปเดต การอัปเดตเฟิร์มแวร์จำเป็นต้องมีการเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ต

การใช้งาน DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series)

ใช้ DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series) เพื่ออัปเดตโดรนทุกเครื่องแยกกันต่างหาก

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



- เฟิร์มแวร์ของแบตเตอรี่รวมอยู่ในเฟิร์มแวร์ของ DJI Neo 2 อย่าลืมอัปเดตแบตเตอรี่ทั้งหมด
- ตรวจสอบว่าได้ทำตามขั้นตอนทั้งหมดเพื่ออัปเดตเฟิร์มแวร์ มิฉะนั้น การอัปเดตอาจล้มเหลว
- ตรวจสอบว่าคอมพิวเตอร์เชื่อมต่อกับอินเทอร์เน็ตแล้วในระหว่างที่อัปเดต
- อย่าถอดปลั๊กสาย USB-C ระหว่างการอัปเดต
- ก่อนที่จะอัปเดต โปรดดูให้แน่ใจว่าอุปกรณ์มีไฟอยู่อย่างน้อย 20%
- การอัปเดตเฟิร์มแวร์อาจใช้เวลาประมาณ 10 นาที ในระหว่างกระบวนการอัปเดต เป็นเรื่องปกติที่กิมบอลจะไม่ทำงาน ไฟแสดงสถานะ-โดรนกะพริบและ DJI Neo 2 จะรีบูต โปรดรอสักครู่เพื่อให้การอัปเดตเสร็จสมบูรณ์

ไปที่ลิงก์ต่อไปนี้และดูข้อมูลการอัปเดตเฟิร์มแวร์ใน *บันทึกการเผยแพร่*:

<https://www.dji.com/neo-2/downloads>

6.4 บันทึกข้อมูลการบิน

ข้อมูลการบิน รวมถึงการรับส่งข้อมูลทางไกล ข้อมูลสถานะ-โดรน และพารามิเตอร์อื่น ๆ จะบันทึกไปที่ตัวเก็บข้อมูลภายในโดรนโดยอัตโนมัติ ข้อมูลสามารถเข้าถึงได้โดยใช้ DJI Assistant 2 (Consumer Drones Series)

6.5 ข้อมูลหลังการขาย

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



ข้อมูลติดต่อ

ฝ่ายสนับสนุนของ DJI

เนื้อหานี้อาจมีการเปลี่ยนแปลงโดยไม่ต้องแจ้งให้ทราบ
ล่วงหน้าโปรดตรวจสอบให้ถี่ถ้วน



<https://www.dji.com/neo-2/downloads>

หากคุณมีคำถามเกี่ยวกับเอกสารฉบับนี้ โปรดติดต่อ DJI โดยส่งข้อความไปที่ DocSupport@dji.com

DJI และ DJI NEO เป็นเครื่องหมายการค้าของ DJI

ลิขสิทธิ์ © 2025 DJI สงวนลิขสิทธิ์