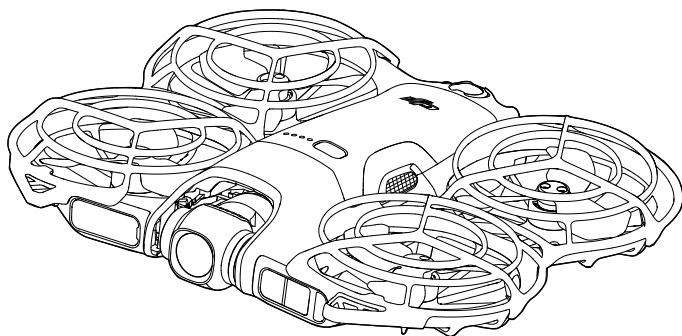


dji NEO 2

使用者手冊

v1.2 2025.12





本手冊版權和所有權屬深圳市大疆創新科技有限公司及其關聯方（統稱「DJI」）所有，任何人（及單位）未經 DJI 書面授權，不得以複製、掃描儲存、傳播、轉印、出售、轉讓、更改內容等任何方式自行或供他人使用本手冊的全部或部分內容。本手冊及其內容僅用於操作和使用本產品，不得用作其他用途。

快速搜尋關鍵字

PDF 電子文件可以使用尋找功能搜尋關鍵字。例如在 Adobe Reader 中，Windows 使用者可使用快速鍵 Ctrl+F、Mac 使用者可使用 Command+F 搜尋關鍵字。

點選目錄跳轉

透過目錄可瞭解文件的內容結構，點選標題即可跳轉到對應的頁面。

列印文件

本文件支援高品質列印。

閱讀提示

符號說明

⚠ 重要注意事項

💡 操作與使用提示

📖 詞彙解釋與參考資訊

使用建議

DJI™ 提供了教學影片和以下文件資料：

1. 《安全總覽》
2. 《快速入門指南》
3. 《使用者手冊》

建議先觀看教學影片和《安全總覽》，再閱讀《快速入門指南》瞭解使用過程。如欲取得詳細的產品資訊，請閱讀《使用者手冊》。

取得教學影片

請點選以下連結或掃描 QR Code 觀看教學影片，確保正確、安全地使用本產品。



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

下載 DJI Fly App

請務必連線至 DJI Fly App 來使用本產品。請掃描 QR Code 以取得下載位址。



💡 • 附螢幕式遙控器已內建 DJI Fly App。使用無螢幕式遙控器時，需自行下載 DJI Fly App 至行動裝置後再使用。

- 如欲查看 DJI Fly App 支援的 Android 和 iOS 系統版本，請前往 <https://www.dji.com/downloads/djiapp/dji-fly>。
 - App 介面將持續更新，實際呈現效果及包含的功能以所使用的 App 版本為準。
 - App 登入有效期限為 90 天，到期後會自動登出，請留意應用程式提示並連網登入。
 - 為保障飛行安全，未連線、未登入 App，以及中國大陸地區使用者未綁定手機來完成註冊資訊就進行飛行時，飛行器將被限高 30 m，限遠 50 m。
 - 在中國大陸地區使用飛行器的使用者，需根據中國民用航空局的相關規定完成實名登記，請透過民航局無人機實名登記系統登記，或直接在 DJI Fly App 中進行登記操作。如需瞭解更多資訊，請前往 <https://uas.caac.gov.cn>
-

下載調參軟體

透過以下網址下載 DJI ASSISTANT™ 2（消費級無人機系列）調參軟體：

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

- ⚠ • 本產品的運作環境溫度為 -10°C 至 40°C，此乃根據電子裝置適用溫度的等級劃分，不符合需要更高適應條件的軍工級（-55°C 至 125°C）要求。請在符合使用場景的環境下合理使用飛行器。
-

目錄

| | |
|-----------------------------|-----------|
| 閱讀提示 | 3 |
| 符號說明 | 3 |
| 使用建議 | 3 |
| 取得教學影片 | 3 |
| 下載 DJI Fly App | 3 |
| 下載調參軟體 | 4 |
| 1 產品概述 | 10 |
| 1.1 首次使用 | 10 |
| 準備飛行器 | 10 |
| 準備 DJI RC-N3 | 11 |
| 準備 DJI 飛行眼鏡 N3 和 DJI 穿越搖桿 3 | 12 |
| 開啟飛行眼鏡 | 12 |
| 佩戴飛行眼鏡 | 13 |
| 準備 DJI 穿越搖桿 3 | 14 |
| 啟用 | 14 |
| 韌體升級 | 15 |
| 準備 DJI Neo 2 數位影像傳輸模組 | 15 |
| 1.2 零組件名稱 | 17 |
| 飛行器 | 17 |
| DJI RC-N3 遙控器 | 17 |
| DJI 飛行眼鏡 N3 | 18 |
| DJI 穿越搖桿 3 | 19 |
| 2 飛行安全 | 21 |
| 2.1 飛行限制 | 21 |
| GEO 地理圍欄系統 | 21 |
| 飛行限制功能 | 21 |
| 高度和距離限制 | 21 |
| 限飛區 | 22 |
| 飛行解禁 | 23 |
| 2.2 飛行環境要求 | 23 |
| 2.3 飛行前檢查 | 24 |
| 3 飛行操作 | 26 |
| 3.1 掌上操控 | 26 |
| 使用注意事項 | 26 |
| 切換模式和設定參數 | 27 |
| 掌上起飛和智慧拍攝 | 28 |
| 手勢操控 | 29 |

| | |
|---------------|-----------|
| 尋掌降落 | 31 |
| 3.2 手機 App 操控 | 32 |
| 使用注意事項 | 33 |
| 連線至 DJI Neo 2 | 33 |
| 語音控制 | 34 |
| 手錶操控 | 34 |
| 3.3 遙控器操控 | 34 |
| 自動起飛 | 34 |
| 自動降落 | 34 |
| 手動啟動/停止馬達 | 35 |
| 啟動馬達 | 35 |
| 停止馬達 | 35 |
| 空中停機 | 36 |
| 操控飛行器 | 36 |
| 飛行步驟 | 37 |
| 智慧飛行功能 | 37 |
| 焦點跟隨 | 37 |
| 一鍵短片 | 40 |
| 定速巡航 | 41 |
| App 收音 | 41 |
| 3.4 沉浸式體感操控 | 42 |
| 基礎飛行 | 42 |
| 起飛、煞停、降落 | 43 |
| 控制飛行器前進和後退 | 44 |
| 調整飛行器的航向 | 45 |
| 控制飛行器斜向升降 | 45 |
| 控制雲台相機 | 46 |
| 頭部追蹤 | 46 |
| 花式飛行 | 47 |
| 橫移 | 48 |
| 180° 飄移 | 49 |
| 空翻 | 49 |
| 3.5 航拍提示和技巧 | 50 |
| 4 飛行器 | 52 |
| 4.1 飛行檔位 | 52 |
| 4.2 飛行器狀態指示燈 | 53 |
| 4.3 自動返航 | 54 |
| 使用注意事項 | 54 |
| 進階智慧返航 | 55 |
| 觸發方式 | 56 |
| 返航過程 | 57 |

| | |
|--------------------|-----------|
| 返航路線設定 | 57 |
| 降落保護 | 59 |
| 4.4 感測系統 | 60 |
| 使用注意事項 | 60 |
| 4.5 進階輔助飛行系統 | 62 |
| 使用注意事項 | 62 |
| 降落保護 | 62 |
| 4.6 螺旋槳與槳葉防護罩 | 63 |
| 拆卸與安裝 | 63 |
| 使用注意事項 | 67 |
| 4.7 智慧飛行電池 | 68 |
| 使用注意事項 | 68 |
| 安裝與拆卸 | 69 |
| 使用智慧飛行電池 | 70 |
| 充電 | 71 |
| 使用充電器 | 71 |
| 使用充電管家 | 71 |
| 充電保護指示資訊 | 73 |
| 4.8 雲台相機 | 74 |
| 雲台使用注意事項 | 74 |
| 雲台角度 | 75 |
| 雲台模式 | 75 |
| 相機使用注意事項 | 75 |
| 4.9 影像儲存及匯出方式 | 75 |
| 儲存 | 75 |
| 匯出 | 76 |
| 4.10 手機快速傳輸 | 76 |
| 5 DJI RC-N3 | 78 |
| 5.1 遙控器操作 | 78 |
| 開啟與關閉 | 78 |
| 充電 | 78 |
| 控制雲台相機 | 78 |
| 飛行檔位切換開關 | 79 |
| 急停/智慧返航按鍵 | 79 |
| 自訂功能按鍵 | 79 |
| 5.2 遙控器電量指示燈 | 79 |
| 5.3 遙控器提示音 | 80 |
| 5.4 遙控器通訊範圍 | 80 |
| 5.5 配對 | 81 |
| 6 附錄 | 83 |

| | | |
|-----|--------|----|
| 6.1 | 規格參數 | 83 |
| 6.2 | 相容性 | 83 |
| 6.3 | 韌體升級 | 83 |
| 6.4 | 飛行資料 | 84 |
| 6.5 | 售後保固資訊 | 84 |

產品概述

1 產品概述

1.1 首次使用

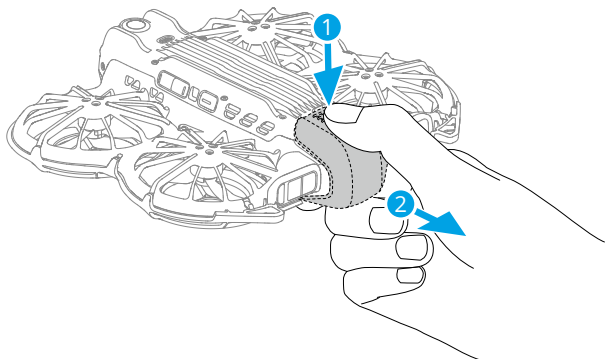
請點選連結或掃描 QR Code 觀看教學影片。



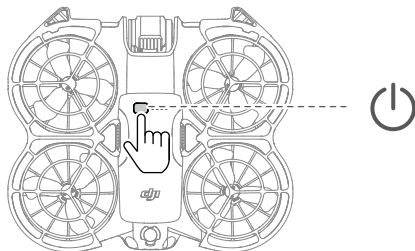
<https://www.dji.com/neo-2/video>

準備飛行器

移除雲台保護罩。



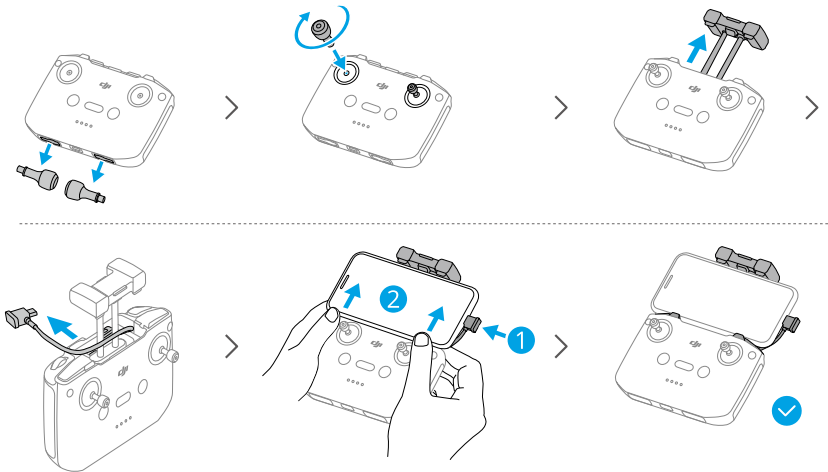
短按再長按電源按鍵，開啟 DJI Neo 2。



- ⚠️ • 建議使用 DJI 官方提供的充電器為智慧飛行電池充電，請前往 DJI 官方網站瞭解詳情。
- 開啟飛行器電源之前，請確保雲台保護罩已移除，以免影響飛行器自動偵測。
- 不使用飛行器時，建議安裝雲台保護罩。

準備 DJI RC-N3

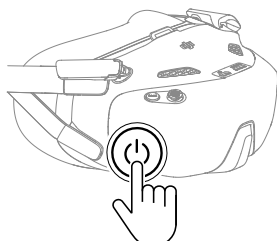
1. 取出位於搖桿收納槽的搖桿，將其安裝至遙控器。
2. 拉出行動裝置支架，然後取出遙控器連接線手機接頭（預設安裝 USB-C 接頭遙控器轉接線，可根據行動裝置連接埠類型，更換對應接頭的遙控器轉接線）。將行動裝置放置於支架後，將遙控器轉接線插入行動裝置。確保行動裝置嵌入凹槽內，放置穩固。



- ⚠️ • 連接 Android 手機時，當系統跳出 USB 連接方式選項，請選擇「僅充電」。選擇其他選項可能會導致連線失敗。
- 使用行動裝置支架夾持行動裝置時，請務必壓緊，以免行動裝置滑落。




準備 DJI 飛行眼鏡 N3 和 DJI 穿越搖桿 3

開啟飛行眼鏡

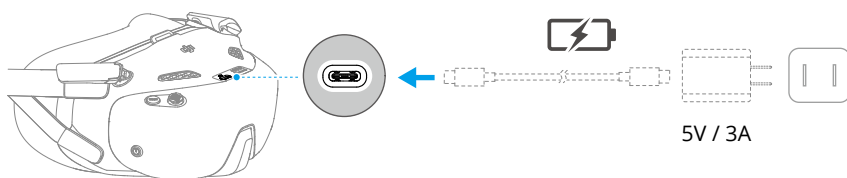


短按一次電源按鍵，可查看目前電量。




短按一次電源按鍵，再長按 2 秒以上，將開啟或關閉電源。

| 閃燈方式 | 電量 |
|--|---------|
|  — 綠燈恆亮 | 40-100% |
|  — 黃燈恆亮 | 11-39% |
|  — 紅燈恆亮 | 1-10% |

若裝置電量不足，請使用 USB 充電器為裝置充電。



在充電過程中，電量將顯示如下。

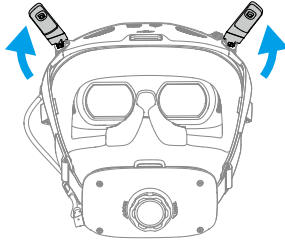
| 閃燈方式 | 電量 |
|--|--------|
|  — 黃燈緩慢閃爍 | 1-39% |
|  — 綠燈緩慢閃爍 | 40-99% |
|  — 綠燈恆亮 | 100% |

- ⚠️ • 使用飛行眼鏡進行飛行並不能滿足視距內飛行（VLOS）的要求，部分國家或地區要求飛行時邀請觀察員協助觀察飛行情況。請在遵循當地法規要求的前提下使用本產品。

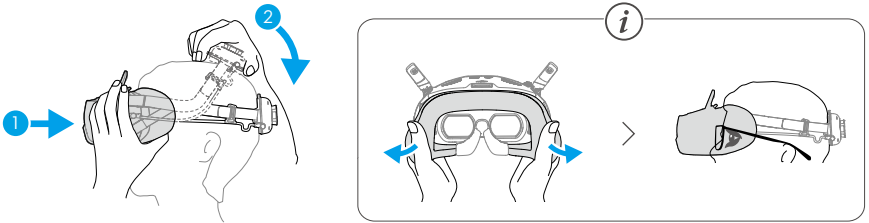
佩戴飛行眼鏡

- ⚠️
- 收納飛行眼鏡時請摺疊天線，否則擠壓或碰撞可能會損壞天線。
 - 請勿撕扯或用尖銳物品刮擦眼鏡面罩、電池匣內側軟墊等零組件。
 - 電源線不可拆卸，切勿用力拉扯電源線。

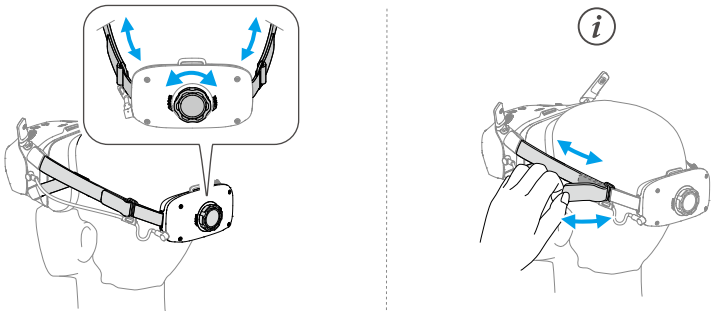
1. 展開天線。



2. 開機後，佩戴飛行眼鏡。

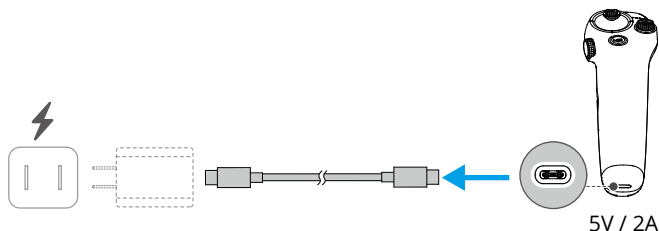


3. 旋轉電池匣後的頭帶調整旋鈕來調整頭帶鬆緊度。



準備 DJI 穿越搖桿 3

短按一次電源按鍵，電量指示燈將亮起並顯示目前電量。若電量不足，請替遙控裝置充電。



啟用

全新的產品必須透過 DJI Fly App 來啟用。啟用過程中需要使用網際網路。不同產品組合的啟用方式會有所不同，請根據你所購買的產品，完成對應的啟用操作。

DJI Neo 2

短按再長按電源按鍵，開啟 DJI Neo 2。執行 DJI Fly，點選 App 首頁右下角的**連接引導**、選擇機型，然後根據提示完成連線及啟用。

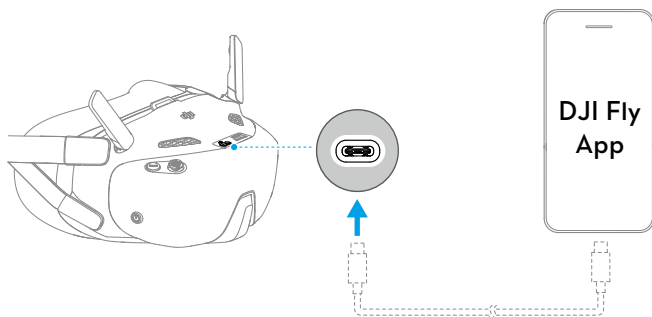
暢飛套裝

先短按再長按電源鍵，開啟飛行器和遙控器。確保手機已連接至遙控器，然後執行 DJI Fly 並根據介面提示操作。

你也可以依照前述啟用 DJI Neo 2 的方法，直接將飛行器連線至手機 App，啟用飛行器。之後飛行器即可與遙控器一起使用。

體感暢飛套裝

透過先短按再長按電源按鍵，分別開啟飛行器、飛行眼鏡和穿越搖桿的電源。使用自備的手機傳輸線，將飛行眼鏡連接至手機，然後執行 DJI Fly 並根據提示啟用裝置。若眼鏡無法連接手機，請根據飛行眼鏡的介面提示操作。



韌體升級

若啟用裝置後，DJI Fly 提示有新韌體可升級，建議按照 DJI Fly 的提示進行升級，否則部分功能可能會無法使用。

準備 DJI Neo 2 數位影像傳輸模組

- 使用遙控器和體感操控前，請務必將 DJI Neo 2 數位影像傳輸模組牢固安裝至飛行器。
- 當購買套裝時，裝置出廠時已經完成配對，開機後可直接使用。其他情況下，請參考以下內容安裝 DJI Neo 2 數位影像傳輸模組並進行配對。

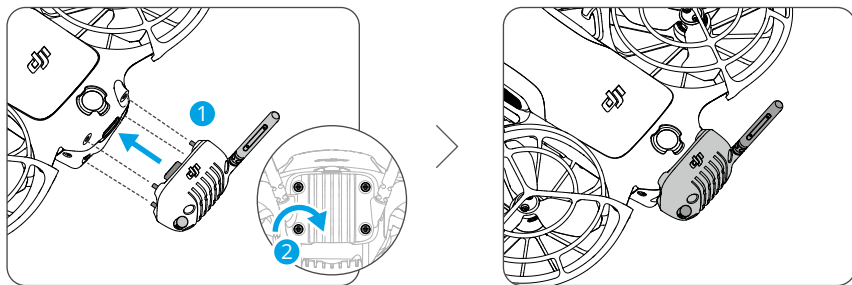


點選連結或掃描 QR 碼觀看教學影片。



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

安裝



- ⚠️ • 請使用飛行器包裝內提供的螺絲起子拆裝螺絲。規格不符的螺絲起子可能會損壞螺絲。
- 本產品不支援熱插拔，請確保安裝到位後再開啟飛行器。
- 請避免對天線施加外力，以防變形。
- 每飛行 30 小時（約 60 次）需檢查 DJI Neo 2 數位影像傳輸模組螺絲是否有鬆動情形，請確保螺絲鎖緊。

- 💡 • 安裝後，可以直接透過模組的 USB-C 連接埠為飛行器充電，或將其連接至電腦，無須拆卸。

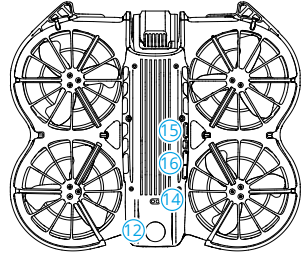
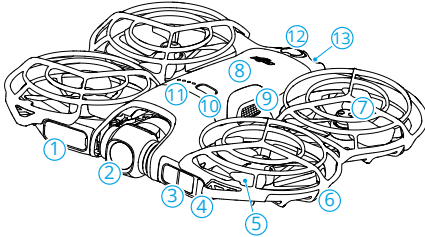
配對

1. 開啟飛行器，等待系統完成自動檢測。
2. 開啟手機的藍牙及 Wi-Fi 功能，並開啟定位服務。
3. 在 App 首頁，點選介面右下角的**連接引導**、選擇飛行器機型、選擇相應的連接方式，然後根據提示完成與飛行器配對。

- 💡 若無法進入配對狀態，請確保螺絲安裝牢固後，重新啟動飛行器。

1.2 零組件名稱

飛行器

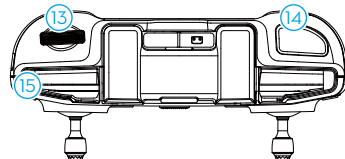
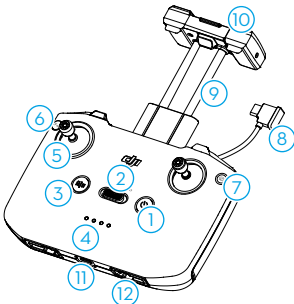


- | | |
|--------------------------|-----------------------------|
| 1. 顯示螢幕 | 9. 電池卡扣 |
| 2. 雲台相機 | 10. 電源按鍵 |
| 3. 前視雷射雷達 ^[1] | 11. 電池電量指示燈 |
| 4. 狀態指示燈 | 12. 全向單目視覺系統 ^[2] |
| 5. 螺旋槳 | 13. 充電/調參連接埠 (USB-C) |
| 6. 槳葉保護罩 | 14. 下視紅外線感測系統 |
| 7. 馬達 | 15. 起飛按鍵 |
| 8. 智慧飛行電池 | 16. 切換按鍵 |

[1] 前視雷射雷達發射器符合 Class 1 等級的人眼安全要求。

[2] 全向單目視覺系統具備水平全向和上方障礙物感測能力。

DJI RC-N3 遙控器

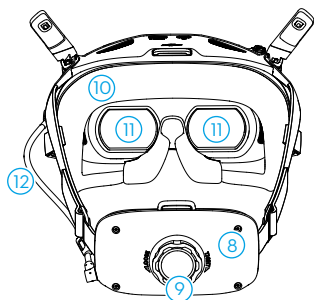
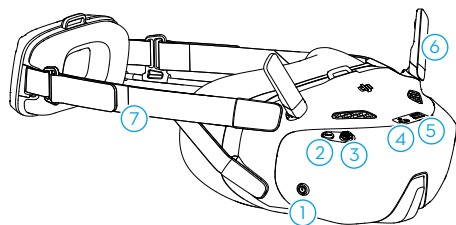


- | | |
|-------------|--------------|
| 1. 電源按鍵 | 3. 急停/智慧返航按鍵 |
| 2. 飛行檔位切換開關 | 4. 電量指示燈 |

- 搖桿
- 自訂功能按鍵^[1]
- 拍照/錄影切換按鍵
- 遙控器轉接線
- 行動裝置支架
- 天線
- 充電/調參連接埠 (USB-C)
- 搖桿收納槽
- 雲台俯仰控制轉盤
- 拍照/錄影按鍵
- 行動裝置凹槽

[1] 在 DJI Fly 的飛行介面，點選***> 操控 > 遙控器自訂按鍵，可查看並設定功能。

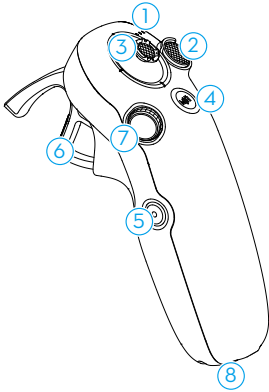
DJI 飛行眼鏡 N3



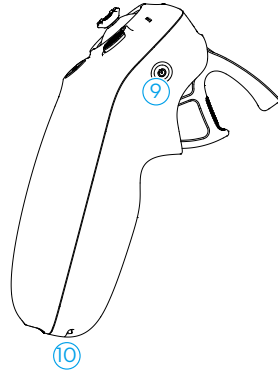
- 電源按鍵
- 返回按鍵
- 五維按鍵
- USB-C 連接埠
- microSD 卡插槽
- 天線
- 頭帶
- 電池匣
- 頭帶調整旋鈕
- 面罩
- 鏡片
- 電源線

💡 • 將飛行眼鏡連線至手機/電腦時，若裝置無反應，請在眼鏡選單中選擇**設定 > 關於**，然後進入 OTG 有線連接模式。若連接後裝置仍無反應，請更換傳輸線試試。

DJI 穿越搖桿 3



1. 電量指示燈
2. Lock 按鍵
3. 搖桿
4. 檔位按鍵
5. 拍攝按鍵



6. 油門扳機
7. 轉盤
8. 充電/調參連接埠 (USB-C)
9. 電源按鍵
10. 掛繩孔

飛行安全

2 飛行安全

安裝準備完成後，請先進行飛行培訓或訓練。飛行前，請根據下列飛行要求和限制，選擇合適的飛行環境。飛行時，需嚴格遵守當地法律規定，切勿超過安全飛行高度。飛行前，請務必閱讀《安全總覽》以瞭解安全注意事項。

2.1 飛行限制

GEO 地理圍欄系統

DJI 獨立研發的 GEO 地理圍欄系統是一套全球資訊系統，透過提供飛行安全與限制相關資訊來協助使用者制定飛行決策，並會即時更新相關資訊來實現限飛區飛行限制功能。考量到部分使用者有特殊飛行需求，如需要在限飛區域內執行飛行任務，GEO 地理圍欄系統亦提供限飛區域解禁功能，使用者可根據飛行區域的限制程度，採取對應的方式來完成解禁申請。GEO 地理圍欄系統並不代表與當地法律規定一致，因此每次飛行前，均須自行諮詢當地法律規定及監管要求，並對自身的飛行安全負責。如欲取得更多 GEO 地理圍欄系統的資訊，請前往 <https://fly-safe.dji.com>。

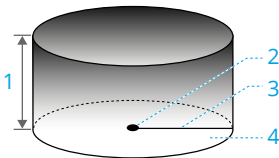
飛行限制功能

基於飛行安全考量，DJI 飛行器預設會開啟 GEO 地理圍欄系統來限制飛行功能，包括 GEO 地理圍欄系統的限飛區域飛行限制以及高度和距離限制，以幫助您安全使用本產品。衛星定位有效時，飛行會同時受限飛區域飛行限制以及高度和距離限制；否則，飛行器僅會受高度限制。

高度和距離限制

最大高度用於限制飛行器的飛行高度，最遠距離則是限制飛行器的飛行距離。這些可在 DJI Fly App 中設定。

- 🔦 • 進行掌上操控或手機 App 操控時，飛行器飛行的最大高度為 60 m，最遠距離無限制。這些無需在 DJI Fly App 中設定。以下說明適用於飛行器搭配遙控裝置使用的場景。



1. 最大高度
2. 返航點（水平位置）
3. 最遠距離
4. 飛行器起飛時的高度

衛星定位訊號佳

| | 飛行限制 | DJI Fly App |
|------|---|-------------|
| 最大高度 | 飛行高度將不能超過 DJI Fly App 中設定的最大高度 | 提示已達到最大限飛高度 |
| 最遠距離 | 飛行器距離返航點的直線距離將不能超過 DJI Fly App 中設定的最遠距離 | 提示已達到最大限飛距離 |

衛星定位訊號不佳

| | 飛行限制 | DJI Fly App |
|------|--|-------------|
| 最大高度 | <ul style="list-style-type: none"> 環境光線正常時，限飛高度為起飛點往上 30 m。 環境光線過暗且下視紅外線感測系統發揮作用時，限飛高度為地面往上 2 m。 環境光線過暗且下視紅外線感測系統失效時，限飛高度為起飛點往上 30 m。 | 提示已達到最大限飛高度 |
| 最遠距離 | 無限制，不顯示提示。 | |

- ⚠️
- 在每次開機過程中，若出現過一次衛星定位訊號等級大於或等於 2，限飛高度的限制將自動解除，之後衛星定位訊號再次變弱時，飛行器將不受高度限制。
 - 飛行器因慣性而衝出設定的飛行範圍後，遙控器仍有控制權，但無法控制飛行器飛得更遠。

限飛區

限飛區是指 GEO 系統所動態設定讓各類飛行功能受到限制的區域，劃分為禁航區、授權區、警示區、加強警示區、限高區等。透過 DJI Fly App 可即時取得相關資訊，包括但不限於機場、大型活動現場、突發事件（如森林火災等）、核電廠、監獄、政府大樓及軍事設施等。系統預設會開啟飛行限制功能，並在可能會引起安全問題的區域內，限制無人機起飛或飛行。DJI 官方網站上公布了全球受飛行限制功能涵蓋的限飛區域列表，詳情請參考：<https://fly-safe.dji.com/nfz/nfz-query>。

飛行解禁

授權區解禁是指針對授權區進行解禁。可以選擇在網頁端 <https://fly-safe.dji.com> 申請解禁憑證，透過 DJI Fly 完成解禁憑證同步後，再進行解禁操作。也可以在授權區內執行起飛操作，再根據 DJI Fly 彈出的提示視窗解禁授權區。

特殊解禁是指針對使用者的特殊需求，為使用者劃定特殊飛行區域的一種解禁模式，此解禁按照使用者解禁區域需求的不同，需要使用者提供不同的飛行許可文件，目前所有國家和地區的使用者皆可透過網頁端 <https://fly-safe.dji.com> 進行申請。

-
- ⚠️ • 為保障飛行安全，飛行器在進入解禁區域後，將無法飛出解禁區域，若返航點更新為在解禁區域外，飛行器將無法順利返航。
-

2.2 飛行環境要求

1. 請勿在惡劣天氣下飛行，如大風、下雪、下雨、有霧等。
2. 選擇開闊、周圍無高大建築物的空地作為飛行場地。大量使用鋼筋的建築物會影響指南針運作，而且會遮蔽衛星定位訊號，導致飛行器定位效果變差，甚至無法定位。若將飛行器與遙控器裝置一起使用，起飛後請確保聽到語音提示「返航點已更新」，再繼續飛行。若在建築物附近起飛，返航點精度無法保證，因此自動返航過程中，請隨時留意飛行器當前位置，當飛行器接近返航點時，建議取消自動返航，手動控制飛行器降落至合適位置。
3. 請保持在視距內飛行，避免山體和樹林遮蔽衛星定位訊號；如需進行超視距飛行，請確保飛行器狀態良好、使用者具備相應能力，且運作符合當地法規對超視距飛行的要求。飛行時，請遠離障礙物、人群、水面（建議距離水面 1 公尺以上）等，並盡量避開機場、高速公路、地鐵站以及市區等區域，除非根據當地法規獲得相關許可或批准，否則請避開。
4. 衛星定位訊號微弱時，請在光照良好的環境中飛行。環境光線昏暗可能會導致視覺系統無法正常運作。僅限在晝間飛行。
5. 請勿在有高壓電線、通訊基地台或發射塔等區域飛行，以免信號受到干擾。
6. 在高海拔地區飛行時，飛行器電池及動力系統性能會因環境因素而下降，導致飛行性能受到影響，請謹慎飛行。飛行請勿超出規格要求的海拔高度。
7. 飛行器剎車距離受飛行環境海拔影響，海拔越高，剎車距離越大。在高海拔地區飛行時，應預留足夠的煞車距離，以保障飛行安全。
8. 在南北極圈內，飛行器無法使用衛星定位飛行，但可以使用視覺系統飛行。
9. 請勿在移動的物體表面起飛（例如行進中的汽車、船隻）。
10. 請勿在純色物體表面或有強烈反光的物體表面起飛（例如車頂）。
11. 在沙漠、沙灘表面起飛時需小心謹慎，避免讓沙塵進入飛行器內部。
12. 請勿在易燃易爆的環境中使用飛行器。
13. 請在乾燥環境中使用飛行器及其相關配套裝置。

14. 請勿在以下場景使用飛行器及其相關配套裝置，例如事故現場、火災、爆炸、洪災、海嘯、雪崩、土石流、地震、粉塵環境、沙塵暴，且操作時請避免鹽霧和黴菌侵蝕。
15. 請勿在鳥群周圍飛行。

2.3 飛行前檢查

1. 移除雲台保護罩。
2. 智慧飛行電池和螺旋槳、槳葉保護罩是否已正確安裝。
3. 遙控器、智慧飛行電池及行動裝置是否電量充足。
4. 電源開啟後相機和雲台是否正常運作。
5. 開機後馬達是否能正常啟動。
6. 確保雲台相機、視覺系統攝影機以及紅外線感測器保持清潔。
7. 使用遙控器或體感操控前，請確保 DJI Neo 2 數位影像傳輸模組已牢固安裝至飛行器。
8. 若僅進行掌上操控，請確保 DJI Neo 2 與你攜帶的手機曾透過 Wi-Fi 連線至 DJI Fly，且該 App 目前可正常運作。
若使用遙控器，請確保遙控器和 DJI Fly 正常運作。
9. 確保已在 DJI Fly 中或飛行眼鏡（如有使用）內設定好避障行為，並已根據當地法律規定設定好**最大高度**、**最遠距離**以及**返航高度**。
10. 請勿安裝未經官方認證的配件或外掛裝置，否則可能會導致產品損壞或安全事故。

飛行操作

3 飛行操作

飛行器支援多種操控方式，以滿足不同場景下的使用需求。飛行前，請務必確保熟悉各操控方式的注意事項及使用方法。

- ⚠️ • 飛行過程中切勿拍打飛行器，以免其位置飄移發生碰撞。
- 請勿在劇烈晃動、拍打飛行器 或是發生碰撞後立刻飛行，否則可能會導致飛行器無法穩定飛行。

3.1 掌上操控



請點選連結或掃描 QR Code 觀看教學影片。



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

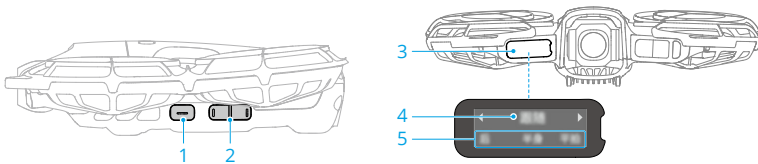
進行掌上操控時，可以進行掌上起降，並可透過 DJI Neo 2 機身按鍵實現多種智慧拍攝。DJI Neo 2 將在確認拍攝目標後，自動完成飛行及拍攝。透過 Wi-Fi 連線至 DJI Fly App 後，可調整各模式的參數。此處以預設設定為例進行說明。

使用注意事項

- 💡 • 進行掌上操控前，請先關閉與飛行器連線的遙控裝置及飛行眼鏡。
- ⚠️ • 請確保飛行場景符合飛行環境要求，且在異常或緊急情況下，可以及時操控取回 DJI Neo 2。對於 DJI 可能無法分析事故原因的情況，將可能無法提供保固等售後服務。
- 每次進行掌上操控前，請務必確保飛行器與您攜帶的手機曾透過 Wi-Fi 連線至 DJI Fly。僅進行掌上操控時，若飛行器在空中發生異常或故障，只要飛行器與手機之間的 Wi-Fi 訊號良好，可在手機的 DJI Fly App 中透過 Wi-Fi 連線至飛行器進行手動操控，避免發生意外。若手機因 Wi-Fi 斷訊等原因無法連線，請使用與飛行器配對過的遙控器開機，以便接管飛行器。
- 務必確保周圍環境空曠、無遮擋、無訊號干擾。
- 進行掌上操控時，DJI Neo 2 飛行的最大高度為 60 公尺。為確保安全，請保持在可控區域視距內飛行。

- 在以下場景，飛行器將自動降落，請務必注意使用環境，避免飛行器在降落時丟失或損壞。
 - ◆ 嚴重低電量；
 - ◆ 定位功能失效而進入姿態模式；
 - ◆ DJI Neo 2 發生輕微碰撞，但未因此墜落。
- 進行掌上起降時，請務必遵守以下各事項：
 - ◆ 盡量在無風環境中進行操作。
 - ◆ 手掌應水平伸直並保持靜止，切勿將手指伸入槳葉保護罩及螺旋槳轉動範圍內，避免手指接觸槳葉而被割傷。
 - ◆ 請勿在手掌或人體移動時進行起飛或降落操作，否則可能會導致 DJI Neo 2 飄移並發生碰撞。降落時移動手掌還可能會導致 DJI Neo 2 無法安全停槳。
 - ◆ 切勿拋飛飛行器。
 - ◆ 切勿用手抓取飛行中的飛行器。
 - ◆ 進行掌上降落時，手掌應置於飛行器正下方中心位置，避免飛行器降落後從手掌掉落。
 - ◆ 在環境光線充足和地面紋理豐富的場景起飛。請勿從目前環境飛向光線差異較大的場所。
 - ◆ 若飛行器未能成功進行掌上起降，請依照飛行器播報的語音提示來排查問題，或是連線至 DJI Fly App 查看詳情。根據最近一次連線至 App 時 App 介面的顯示語言，語音播報將對應支援國語或英文。暫不支援其他語言。

切換模式和設定參數



1. 起飛按鍵
2. 切換按鍵
3. 顯示螢幕
4. 拍攝模式
5. 拍攝參數

切換模式

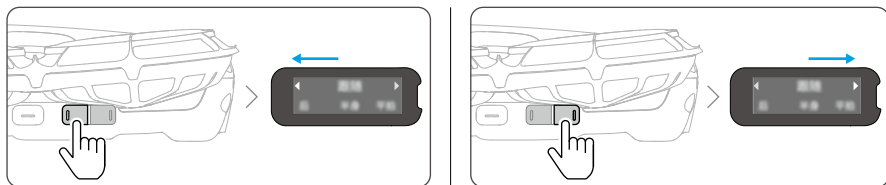
首次開機時，預設為跟隨模式。短按切換按鍵可切換至漸速、環繞*等其他模式。

切換模式後，飛行器將以語音播報目前所選模式，同時顯示螢幕上會顯示目前模式及參數。

* 透過 App 操控時，可支援選擇更多智慧拍攝模式。需將飛行器韌體升級至最新版本，否則部分模式可能會無法使用。

設定參數

1. 長按切換按鍵 2 秒，進入參數設定狀態。顯示螢幕閃爍的項目為目前可設定的項目。
2. 短按切換按鍵的左/右側，可向左/右切換目前所選項目的數值。

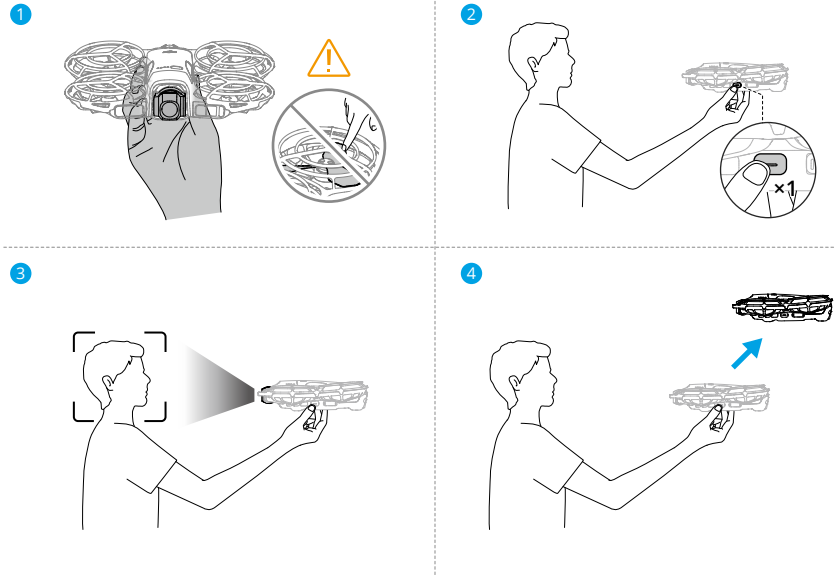


3. 再次長按切換按鍵，可切換至下一個設定項目。
4. 短按起飛按鍵，可儲存目前設定並退出。

掌上起飛和智慧拍攝

- ⚠️
- 使用智慧拍攝功能時，請務必遵守當地的法律規定對隱私權的規定。
 - 智慧拍攝的目標僅限於人物，不包括其他物體。
 - 掌上起降適用於掌上操控、手機 App 操控和遙控器操控。差別在於，使用遙控器操控時，不支援掌上操控的智慧拍攝模式，也無需在起飛時確認拍攝目標。
-

1. 開啟 DJI Neo 2，保持 DJI Neo 2 靜止不動，等待系統完成自動檢測。
2. 確保已根據設定的距離、高度等參數，預留足夠的飛行空間。短按切換按鍵來選擇所需模式。
3. 按照以下步驟進行掌上起飛：



- a. 進行掌上起飛需要對拍攝目標進行確認。從下方握住機身兩側，相機朝向拍攝目標。留意相機未被手遮住，且沒有障礙物妨礙起飛。

⚠️ • 手指切勿伸入螺旋槳的轉動範圍內。

- b. 伸出手臂，讓相機朝向拍攝目標並保持靜止。

短按起飛按鍵，飛行器即會語音播報拍攝模式並倒數計時，然後自動起飛。在倒數計時結束前，短按一次起飛按鍵即可取消掌上起飛。

- 💡 • 若拍攝目標受遮擋或環境光線不合適，可能會導致起飛失敗。
• 進行掌上起飛時，飛行器起飛後將自動後退一小段距離。請留意飛行器後方，請確保飛行安全。

4. DJI Neo 2 將依照所選的智慧拍攝模式及參數，啟動錄影或拍照。
5. 將 DJI Neo 2 連線至 DJI Fly 可查看拍攝素材並產生短片。

手勢操控

在跟隨和聚焦模式下，可使用手勢調整飛行器位置。

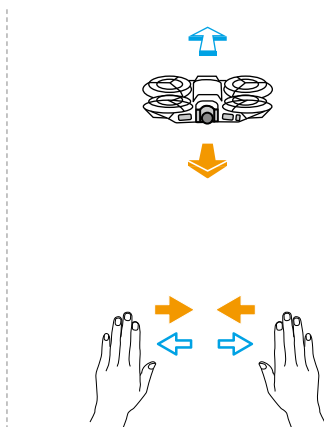
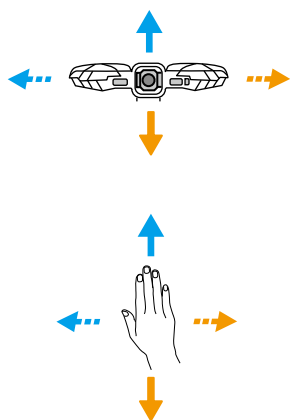
- 💡 • 手勢操控預設會關閉；首次使用時，需將飛行器連線至 DJI Fly App 並依照指引完成教學，方可解鎖此功能。

- 如欲使用手勢操控，需符合以下所有條件：
 - ◆ 操控權限僅限於目前被跟隨或聚焦的目標。
 - ◆ 飛行器與手掌的水平距離保持在 2-5 公尺內。
 - ◆ 請確保操控者身體完整且清晰地出現在飛行器畫面中，避免被遮到。
 - ◆ 請將手指伸直，並避免佩戴過厚或連指的手套。

面向飛行器鏡頭舉起手掌，待狀態指示燈亮起藍色，即可透過手勢操控飛行器。

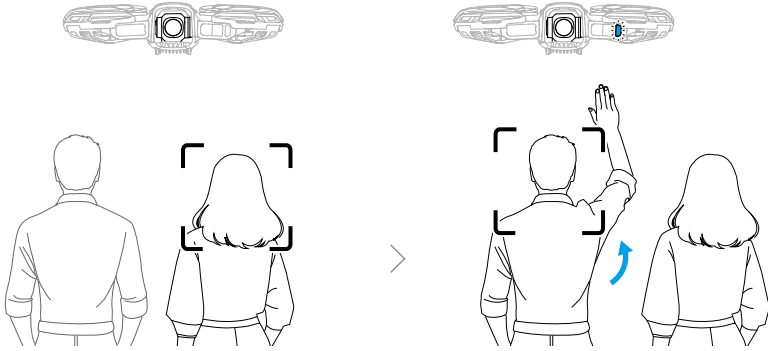


- 上下左右移動手掌，飛行器即會跟隨手掌方向移動。
- 舉起雙手，待狀態指示燈雙閃一次藍燈後，雙手靠近或遠離並保持，即可控制飛行器持續前進或後退。



- 握拳或放下手臂，指示燈藍燈會熄滅，表示已退出手勢操控，而飛行器會保持懸停。後續跟隨時，將以調整後的方向及距離進行跟隨。
- 若要切換跟隨目標，原目標需退出手勢操控模式並保持靜止。新目標需站立在原目標旁邊（距離不超過半個身位），朝向飛行器伸出單手並保持 2 秒以上，即可完成切換。

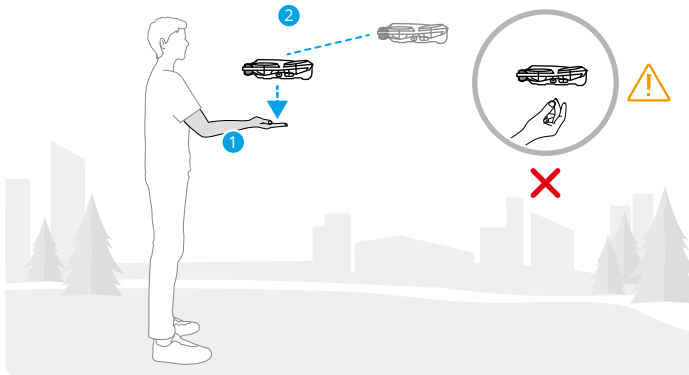
切換成功後，指示燈會恆亮藍燈，而飛行器將跟隨新目標。



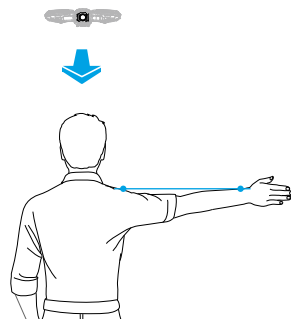
- ⚠️
- 飛行器無法避開移動中的人、動物、車子等，使用手勢操控時，請注意周圍環境，以確保飛行安全。
 - 飛行器無法避開細小障礙物（如電線或細小樹枝）、透明物體（如玻璃或水面）或純色物體（如白色牆面），請注意避免在此類場景使用手勢操控。
 - 光照過暗或過亮均可能會導致手勢操控觸發失敗。請在適宜的光照環境（5-100,000 lux）下使用手勢相關功能。

尋掌降落

請確保飛行器已穩定懸停。拍攝目標面向飛行器，伸出一隻手掌，手掌高度須低於飛行器高度，保持手掌水平並靜止，手指完全伸直，等待飛行器返航並降落到手掌上。



若飛行器距離較遠，可先面向飛行器，側向平舉起一隻手召回飛行器。待飛行器靠近後再伸出手掌，等待飛行器降落到手掌上。



- ⚠️ 進行掌上降落時，注意手指需完全伸直，避免指尖或指腹進入到螺旋槳的轉動範圍內。切勿用與起飛時相同的方式抓取降落中的飛行器機身兩側。
 - 進行尋掌降落時，飛行器與手掌的水平距離應保持在 2-5 公尺內，垂直距離應保持在 2 公尺內。
 - 若近距離進行尋掌降落，卻無反應，可以透過手勢操控來調整飛行器位置或是移動自身位置以避開視覺盲區，然後重試。
 - 進行單臂側向平舉召回時，飛行器與手臂的水平距離應該保持在 10 公尺內。舉起時，手臂需要完全伸直，請勿同時舉起雙臂。
-
- 💡 進行掌上降落時，飛行器可能會先上升一小段高度，然後才降落於手掌。在此過程中，請保持手掌水平伸直並且靜止。
 - 對於跟隨、聚焦模式，若在拍攝過程中相機無法確認拍攝目標，飛行器將原地懸停。您可以在曾經與飛行器透過 Wi-Fi 連線過的手機上，執行 DJI Fly 連線至空中的飛行器。進入遙控頁面，確保拍攝已停止，然後在模式列表中選擇**手動操控**，使用虛擬搖桿操控飛行器降落。

3.2 手機 App 操控



請點選連結或掃描 QR Code 觀看教學影片。



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

使用手機 App 操控時，請透過 Wi-Fi 直接將 DJI Neo 2 連線至手機上的 DJI Fly App，使用手機操控 DJI Neo 2。在手機 App 操控方式下，掌上操控的全部功能依然有效。在 App 中可以進行各項設定、實現智慧拍攝。同時，App 還支援手動操控、App 收音、語音控制等功能。

使用注意事項

- 💡 • 使用手機 App 操控前，請確保：
 - ◆ 已關閉所有連線中的遙控裝置，以將影像傳輸畫面切換至手機 App。
 - ◆ 已關閉其他曾連線到飛行器的手機的藍牙和 Wi-Fi，以免飛行器連線被搶佔。
 - 使用手機 App 操控時，飛行器將支援自動返航，請查看 [自動返航](#) 瞭解詳情。
-
- ⚠️ • 務必確保周圍環境空曠、無遮擋、無訊號干擾。否則，可能會導致 App 與 DJI Neo 2 的連線中斷，影響飛行安全。
 - 使用手機 App 操控時，DJI Neo 2 飛行的最大高度為 60 公尺。為確保安全，請保持在可控區域視距內飛行。
 - 在以下場景，DJI Neo 2 將自動降落，請務必注意使用環境，避免 DJI Neo 2 在降落時丟失或損壞。
 - ◆ 嚴重低電量；
 - ◆ 定位功能失效而進入姿態模式；
 - ◆ DJI Neo 2 發生輕微碰撞，但未因此墜落。


連線至 DJI Neo 2


1. 開啟 DJI Neo 2，等待系統完成自動檢測。
2. 開啟行動裝置的藍牙及 Wi-Fi 功能，並開啟定位服務。
3. 在 App 首頁，點選介面右下角的 **連接引導**、選擇機型，然後選擇 **手機 Wi-Fi 飛行**。
4. 在搜尋結果中選擇裝置進行連線，連線成功後，將進入遙控頁面。請注意，首次讓手機與 DJI Neo 2 連線時，需要長按 DJI Neo 2 的電源按鈕進行確認。

- 💡 • 在 DJI Fly App 首頁點選手機快速傳輸或 Wi-Fi 連線卡片，亦可進行 Wi-Fi 連線。

- 如需更換與 DJI Neo 2 連線的手機，請先關閉目前手機的藍牙和 Wi-Fi 功能，然後再進行新手機與 DJI Neo 2 的連線操作。
-

語音控制


在遙控頁面，點選即時畫面下方右側的  開啟語音控制，說出語音指令即可控制 DJI Neo 2。在跳出的視窗中點選對應的按鍵，可查看常用指令。語音指令支援自然語言輸入。

-  根據 App 介面的顯示語言，語音控制的指令將對應支援國語或英文。
 - 使用語音控制時，請調高手機音量，以獲得最佳體驗。
-

手錶操控


在騎行等運動場景下，DJI Fly App 可搭配 Apple Watch（蘋果手錶）使用，透過手錶來操控飛行器。

1. 確保手錶和手機均已安裝 DJI Fly。
 2. 在手機上開啟 DJI Fly，將飛行器連線到手機。
 3. 在手錶上開啟 DJI Fly 即可進行遠端操控。請觀看 [教學影片](#) 以瞭解更多具體操作。
-

-  使用手錶進行操控時，請確保手機上的 DJI Fly 正在執行；在操控期間，可將手機螢幕關閉。請勿關閉 DJI Fly App，否則飛行器與手錶之間將斷線。
 - 請保持手機在手錶附近，以維持藍牙連線。
 - 如欲查看 App 支援的手錶裝置型號，請前往 <https://www.dji.com/neo-2/faq>。
-


3.3 遙控器操控

自動起飛

1. 開啟 DJI Fly App，進入飛行介面。
2. 根據介面提示，進行飛行前檢查。
3. 確認安全起飛條件後，點選 ，然後長按按鈕以確定起飛。
4. 飛行器即會自動起飛，並於距離地面一定高度處懸停。

自動降落

1. 確認降落條件安全後，點選 ，再長按  確定進入自動降落模式。

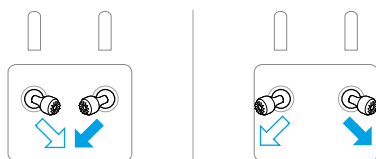
2. 在飛行器下降過程中，點選  可退出自動降落模式。
3. 當視覺系統正常運作時，降落保護會發揮作用。
4. 飛行器將降落至地面並自動關閉馬達。

 • 請選擇合適的場地降落。

手動啟動/停止馬達

啟動馬達

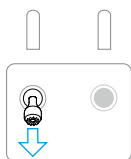
執行以下任意一種撥桿動作即可啟動馬達（同時向內或同時向外）。馬達開始轉動後，請馬上放開搖桿。



停止馬達

馬達開始轉動後，有兩種停止方式：

方法一：飛行器著地之後，將油門桿推到最低的位置並保持不動，直到馬達停止。



方法二：飛行器著地之後，執行以下任意一種撥桿動作並保持不動，直到馬達停止。



空中停機

⚠️ • 空中停機將造成飛行器墜毀。

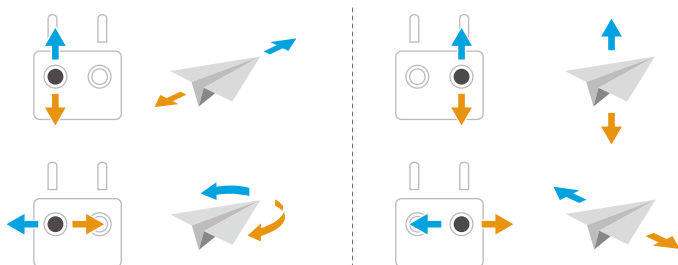
在 DJI Fly App 中，**允許空中緊急停槳**的預設設定為**僅故障時**，即僅當飛行器在空中偵測到嚴重故障（如：空中受到撞擊、飛行器不受控地急速上升或下降、飛行器姿態不受控地連續翻滾、電機堵轉等）時，才能透過執行撥桿動作 2 秒鐘來停止馬達。**允許空中緊急停槳**也可設定為**任意時刻**，即任何時候執行撥桿動作均可以停止馬達，請謹慎選擇。

操控飛行器

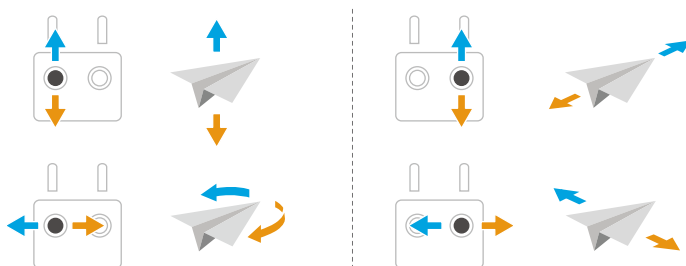
使用遙控器搖桿可控制飛行器飛行，遙控器搖桿操控方式分為日本手、美國手和中國手，如下圖所示。

遙控器出廠時的預設操控模式為美國手 (Mode 2)，本手冊以美國手 (Mode 2) 為例來說明遙控器操控方式。撥桿幅度越大，飛行器的速度也越快。

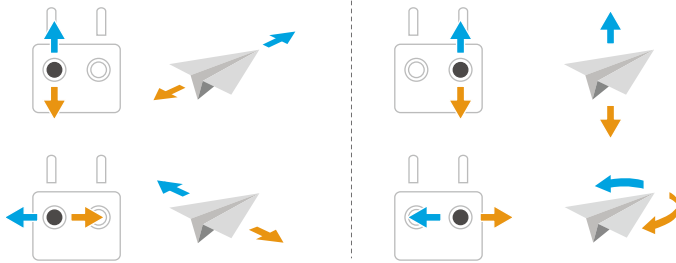
日本手 (Mode 1)



美國手 (Mode 2)



中國手 (Mode 3)



飛行步驟

- ⚠️ • 不支援手持及掌上起飛或降落。
- 請勿在光線過亮或過暗的情況下使用遙控器或行動裝置操控飛行器。使用者有責任正確調整顯示螢幕亮度，並在飛行操作期間注意避免陽光直射螢幕。

1. 執行飛行前檢查。
2. 將飛行器放置在平整空曠的地面或平穩固定的平面上，使用者面向機尾。
3. 開啟遙控器和飛行器。
4. 執行 DJI Fly App，進入飛行介面。
5. 等待飛行器自動偵測完成，DJI Fly 無異常提示即可啟動馬達。
6. 往上緩慢推動油門桿，讓飛行器平穩起飛。
7. 下拉油門桿使飛行器下降。
8. 落地後，將油門桿拉到最低的位置直到馬達停止。
9. 馬達停止後，依序關閉飛行器和遙控器的電源。

- 💡 • 使用遙控器時，可支援透過長按 DJI Neo 2 機身的起飛按鍵進行掌上起飛。降落時可支援掌上降落。不支援掌上操控的智慧拍攝模式。相關使用注意事項及操作步驟均與掌上操控相似，區別在於起飛時無需確認拍攝目標。詳情請見[掌上操控](#)章節。

智慧飛行功能

焦點跟隨

- 💡 • 使用焦點跟隨時，飛行器並不會自動拍攝，需手動控制飛行器拍照或錄影。

聚焦

相機始終朝向拍攝目標。

當避障行為是設定為**繞行**或**煞停**，且光照等環境條件符合視覺系統的需求時，飛行器偵測到障礙物時會展現所設定的避障行為。

⚠ 運動檔時無避障。

支援的目標：

- 靜止目標
- 動態目標（尤指人、車）

環繞

讓飛行器環繞拍攝目標飛行。




當光照等環境條件符合視覺系統的需求時，飛行器偵測到障礙物時展現的動作均為繞行，不受飛行檔位和避障行為設定影響。

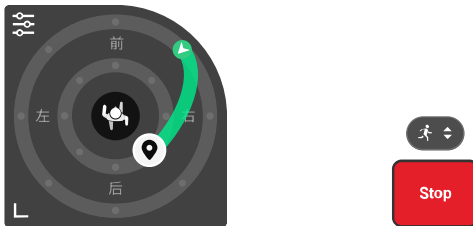
支援的目標：

- 靜止目標
- 動態目標（尤指人、車）

跟隨

讓飛行器跟隨拍攝目標。


點選或滑動羅盤可切換跟隨方向，而飛行器將從目前位置  沿著產生的軌跡，自動飛行至所選的跟隨方向  保持跟隨；過程中也可手動打桿調整跟隨方向、高度與距離。點選焦點跟隨設定圖示  可在 App 中設定不同的跟隨參數。



當光照等環境條件符合視覺系統的需求時，飛行器偵測到障礙物時展現的動作均為繞行，不受飛行檔位和避障行為設定影響。

支援的目標：

動態目標（尤指人、車）

當拍攝目標為人時，飛行器可自動辨識不同的拍攝場景。使用者也可點選拍攝場景圖示 ，手動切換拍攝場景。飛行器會根據場景使用對應的跟隨參數。

- ⚠️ • 在滑雪場景下，僅支援透過打桿來調整跟隨距離和高度，不支援在 App 內設定跟隨參數。飛行器將保持在目標後方跟隨，而不支援調整跟隨方向。
- 請勿在滑雪時手動將拍攝場景設定為標準或騎行，否則將無法保證跟隨效果和飛行安全。

使用跟隨模式時，飛行器與目標之間支援的跟隨距離和高度範圍如下：

| 跟隨目標 | 人 | 車/船 |
|------|-----------|-----------|
| 水平距離 | 4-20 公尺 | 4-50 公尺 |
| 高度 | 0.5-15 公尺 | 0.5-50 公尺 |

- ⚠️ • 如果開始跟隨時，飛行器與目標的水平距離或高度不在支援範圍內，飛行器將自行飛行到支援範圍內。
- 支援的動態目標運動速度建議不能大於 12 公尺/秒，否則飛行器將無法正常跟隨。

使用注意事項


- ⚠️ • 飛行器無法避開運動中的人、動物、車子等，使用焦點跟隨時請注意周圍環境，以確保飛行安全。
- 飛行器無法避開細小障礙物（如電線或細小樹枝）、透明物體（如玻璃或水面）或純色物體（如白色牆面），請注意避免在此類場景使用焦點跟隨。
- 當飛行器在拍攝目標後方跟隨時，請避免目標高速急停，否則飛行器可能會礙於慣性，無法及時煞停而發生碰撞。
- 隨時準備好在緊急情況下，短按遙控器急停按鍵或點選 **Stop** 以手動控制飛行器。
- 在以下場景需謹慎使用焦點跟隨：
 - ◆ 被跟隨物體在非水平地面上移動；
 - ◆ 被跟隨物體在移動時發生大幅度的形變；
 - ◆ 被跟隨物體被長時間遮擋或位於視線外；
 - ◆ 被跟隨物體在沙漠等大面積的純色區域；
 - ◆ 被跟隨物體與周圍環境顏色或圖案非常相近；
 - ◆ 環境特別暗（光照小於 5 lux）或特別亮（光照大於 100,000 lux）時。
- 使用焦點跟隨模式時，請務必遵守當地法律規定對於隱私權的規定。
- 若飛行器自動比對到的跟隨目標並非人、車，請謹慎選擇。請勿選擇兒童作為跟隨目標。

- 在支援的動態目標中，車特指轎車。請勿選擇模型車等尺寸較小的車進行跟隨。
 - 跟隨過程中，當跟隨目標與其他物體重疊時，可能導致跟隨目標異常切換。
-

使用焦點跟隨

使用焦點跟隨功能前，請確保飛行器處於無障礙、無遮擋的開闊環境，且環境光線符合視覺系統需求。


點選飛行介面左側的焦點跟隨圖示 [·]，或是在介面框選目標來開啟焦點跟隨。開啟後，再次點選焦點跟隨圖示 [·] 即可退出。

 在使用過程中，短按遙控器的急停按鍵可取消目標框選。




一鍵短片

一鍵短片包括多個子模式，飛行器可自動按照所選的拍攝方式飛行並持續拍攝特定的時長。

使用注意事項

-  使用彗星模式時，請確保飛行器周圍有足夠的空間。
 - 請在開闊無遮擋、無障礙物的環境中使用一鍵短片功能，並隨時注意飛行器路徑上是否有人、動物、建築物等障礙物。
 - 隨時注意來自飛行器四周的物體，並透過手動操作來避免事故（如碰撞）及對飛行器的遮擋。
 - 在以下場景下，視覺系統無法正常運作，不建議使用一鍵短片：
 - ◆ 當被拍攝物體長時間受到遮擋或位於視線外時；
 - ◆ 當被拍攝物體在積雪覆蓋、沙漠等大面積的純色區域時；
 - ◆ 當被拍攝物體與周圍的環境顏色或圖案非常相近時；
 - ◆ 當被拍攝物體位於空中時；
 - ◆ 當被拍攝物體以較快速度移動時；
 - ◆ 環境特別暗（光照小於 5 lux）或特別亮（光照大於 100,000 lux）時。
 - 請不要在靠近建築物、有遮擋等衛星定位訊號不佳的地點使用一鍵短片，否則可能會導致飛行器飛行軌跡不穩定等意外情況發生。
 - 使用一鍵短片功能時，請務必遵守當地法律規定對於隱私權的規定。
-

使用一鍵短片


1. 點選飛行介面右側的拍攝模式圖示，選擇一鍵短片 。
2. 選擇子模式後，點選或框選拍攝目標，成功選擇目標之後，再點選 ，飛行器即會按照所選模式自動飛行並進行拍攝，並在拍攝完成後返回至拍攝起點。
3. 點選  或短按遙控器的急停按鍵，飛行器即會退出一鍵短片拍攝並原地懸停。

定速巡航

定速巡航功能可將飛行器飛行速度鎖定住，使得操控更加簡便，運鏡更加平穩。在定速巡航過程中，還可以疊加搖桿桿量（即撥桿幅度）和轉盤輸入，實現螺旋上升等豐富的運鏡。

 • 定速巡航下的避障狀態將跟隨目前飛行檔位的避障狀態，請注意飛行安全。


使用定速巡航


1. 將遙控器自訂按鍵的功能設定為「定速巡航」。
2. 在撥桿飛行時按下定速巡航快速鍵，飛行器即會以目前的速度自動飛行。
3. 短按遙控器的急停按鍵，或點擊  可退出定速巡航。

App 收音

在 App 的飛行介面，點選 ***** > 拍攝**，開啟 App 收音，然後選擇降噪效果。在飛行器拍攝影片時，即可透過對應的收音裝置進行錄音。即時畫面將顯示麥克風圖示。

支援的收音裝置包括手機內建麥克風、DJI Mic 2 及藍牙耳機等。詳情請見 DJI Neo 2 官網下載頁面的《藍牙裝置相容列表》。部分藍牙耳機可能會存在錄音相容性問題，請在錄製前測試效果。

 • 拍攝時，請勿關閉螢幕或切換至其他 App。

-  • App 收音的開啟和關閉僅可在未開始錄影時設定。
- 在 DJI Fly 的相簿頁面回放或下載影片時，App 收音錄製的音訊將會自動併入影片檔案。
-

3.4 沉浸式體感操控

- 本節介紹 DJI Neo 2 搭配 DJI 飛行眼鏡 N3（簡稱飛行眼鏡）及 DJI 穿越搖桿 3（簡稱穿越搖桿）時的飛行操作。欲知飛行眼鏡及穿越搖桿的詳細使用方法，請參閱各自的使用者手冊。

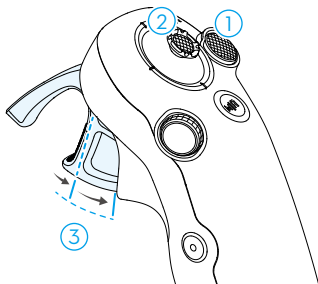
請遵循正確的步驟操作飛行器，並參考以下內容操控飛行器完成各種動作。

1. 把飛行器放置在平整空曠的地面上，使用者面向機尾。
2. 開啟飛行眼鏡、遙控裝置和飛行器。
3. 等待飛行器的顯示螢幕亮起，佩戴飛行眼鏡。
4. 啟動馬達。
5. 檢查飛行眼鏡的飛行介面，確認無異常提示且 GNSS 訊號良好之後開始飛行。
6. 按兩下 Lock 按鍵啟動飛行器馬達，隨後長按 Lock 按鍵，飛行器自動起飛至約 1.2 m 並懸停。
7. 在懸停時長按 Lock 按鍵，飛行器會自動降落至地面並且停止馬達。
8. 馬達停止後，請依序關閉飛行器、飛行眼鏡和遙控裝置的電源。

基礎飛行

- 首次飛行前，可在飛行眼鏡中觀看飛行教學指引：**設定 > 操控 > 穿越搖桿飛行教學**。

透過穿越搖桿 3 的 Lock 按鍵、搖桿和油門扳機操控飛行器。



1. Lock 按鍵控制飛行器的起飛、煞停和降落。
2. 搖桿控制飛行器的垂直升降和左右平移*。
3. 油門扳機的按壓幅度有兩段。輕按到一段與二段分界位置時，可以感覺到明顯停頓。按壓油門扳機到不同的位置，可以控制飛行器的不同動作。

* 當未開啟花式飛行模式或當花式飛行模式的動作選擇為「橫移」時。

| | |
|--|--|
|  | <p>當油門扳機處於完全放鬆狀態下，飛行器處於懸停狀態。</p> |
|  | <p>當輕按油門扳機進入第一段位置時，豎直方向上左右擺動穿越搖桿可以調整飛行器的航向。 注意此時飛行器不會前進。</p> |
|  | <p>當按壓油門扳機進入第二段位置時，可以控制飛行器向飛行眼鏡介面中圓圈的位置前進。</p> |

起飛、煞停、降落

起飛：按兩下 Lock 按鍵啟動飛行器馬達，隨後長按 Lock 按鍵，飛行器自動起飛至約 1.2 m 並懸停。

煞停：短按 Lock 按鍵使飛行器煞車並懸停，再次短按 Lock 按鍵可使飛行器繼續飛行。

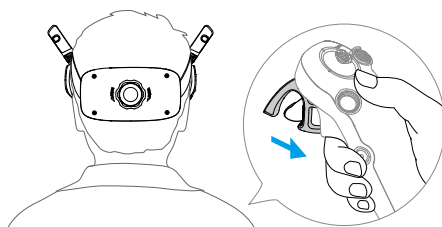
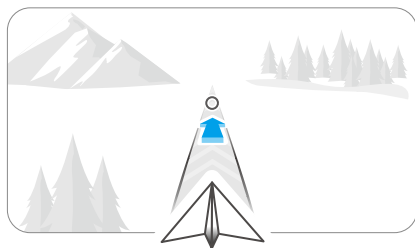
降落：在懸停時長按 Lock 按鍵，飛行器會自動降落至地面並且停止馬達。

- ☀ • 連按兩次 Lock 按鍵啟動飛行器馬達後，可緩慢上推搖桿使飛行器平穩起飛。
 - 花式飛行功能關閉時，若飛行器到達適合降落的位置，下拉搖桿可使飛行器降落至地面。落地後，將搖桿保持在最低的下拉位置直到馬達停止。
-
- ⚠ • 飛行時如遇到緊急情況（如飛行器受到嚴重撞擊或不受控制的急速上升或下降），可連按 Lock 按鍵四次觸發空中停漿，即停止飛行器馬達。**空中停漿將造成飛行器墜毀，請謹慎操作。**
 - 為確保飛行安全，使用穿越搖桿操控飛行器飛行時，如需操作眼鏡，請務必先短按 Lock 按鍵使飛行器煞車並懸停。否則可能引起飛行器失控，引發安全事故。

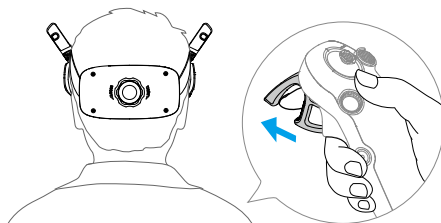
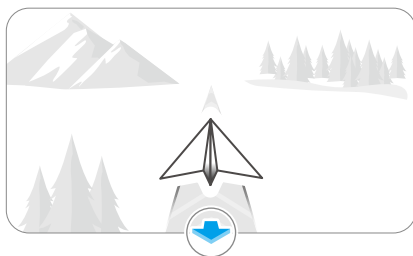
控制飛行器前進和後退

按壓或外推穿越搖桿的油門扳機，可控制飛行器的前進或後退。按壓或外推油門扳機的力度越大，飛行速度就越大。鬆開油門扳機後，飛行器將停止前進或後退。

當按壓油門扳機進入第二段位置時，可以控制飛行器向飛行眼鏡介面中圓圈的位置前進。



外推油門扳機，可控制飛行器後退飛行。



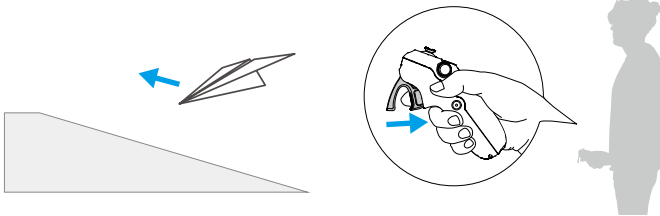
調整飛行器的航向

輕輕按壓油門扳機進入一段位置並同時左右擺動穿越搖桿，可使飛行器在水平面上旋轉。擺動幅度越大，飛行器旋轉的角速度就越大。飛行眼鏡介面中的圓圈將隨之左右移動，影像傳輸畫面也會相應變化。

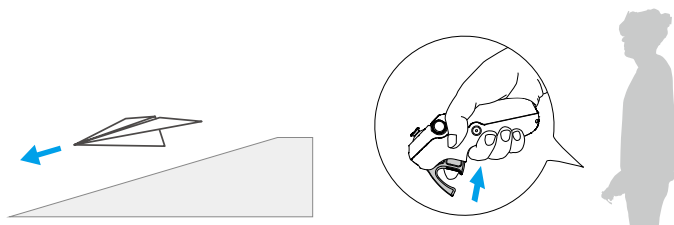


控制飛行器斜向升降

需要斜向上飛時，將穿越搖桿指向斜上方，並按壓油門扳機進入第二段位置。

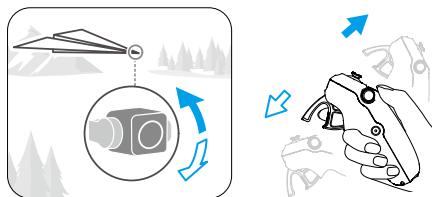


需要俯衝時，將穿越搖桿指向斜下方，並按壓油門扳機進入第二段位置。




控制雲台相機

在飛行過程中或鬆開油門扳機進入懸停狀態時，豎直方向上下傾斜穿越搖桿可控制雲台俯仰。雲台的俯仰會隨著穿越搖桿垂直方向的傾斜而變化，但始終會與穿越搖桿的朝向保持一致。飛行眼鏡介面中的圓圈將上下移動，影像傳輸畫面也會相應變化。

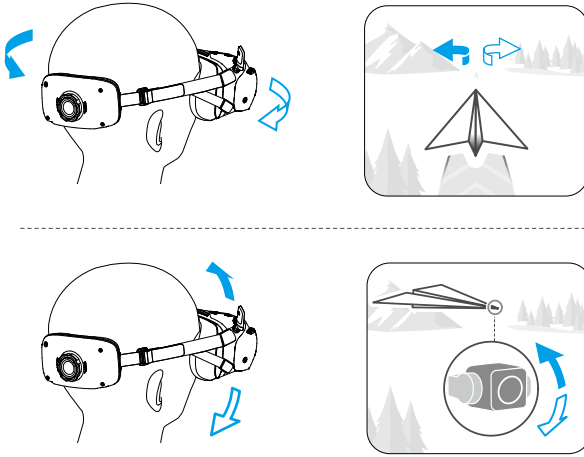


-
- ⚠️
- 飛行器未起飛或是透過短按穿越搖桿的 Lock 按鍵煞車懸停時，無法控制雲台俯仰。
 - 在飛行器起飛前或是返航、自動降落的過程中，於飛行眼鏡飛行畫面撥動轉盤可控制雲台俯仰。
-

頭部追蹤

開啟頭部追蹤後，在飛行過程中轉動頭部可控制飛行器的水平朝向以及雲台俯仰。打開飛行眼鏡的快捷設置面板，點選  開啟該功能。

開啟頭部追蹤功能後，穿越搖桿將無法控制雲台俯仰，僅控制飛行器。此時無須輕按油門扳機，依然可以擺動穿越搖桿控制飛行器的航向。



花式飛行

透過穿越搖桿可以輕鬆控制飛行器實現前後空翻、左右空翻、180°飄移動作，獲得獨特的操控樂趣。

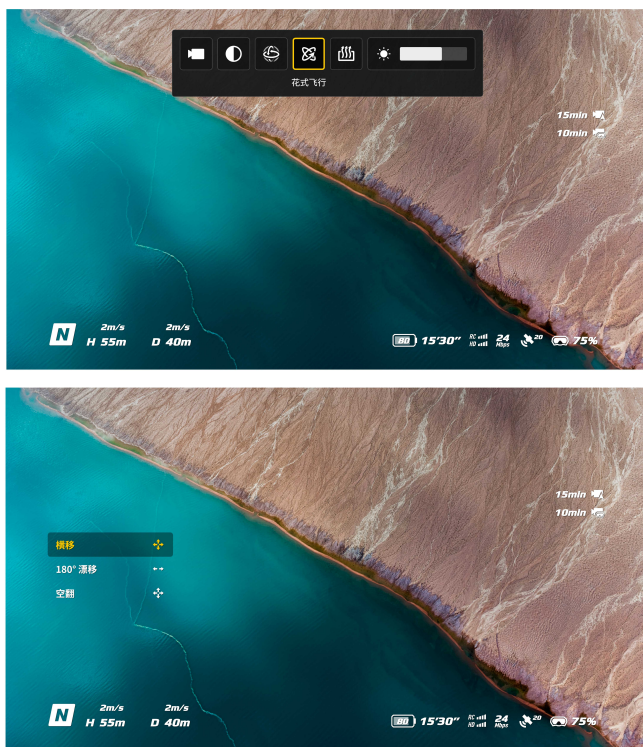
- ⚠ • 開啟花式飛行功能後，飛行器將關閉避障功能；關閉花式飛行功能後，避障功能將自動恢復。執行花式飛行動作前，務必確保周圍環境無障礙物，以保證飛行安全。
- 在以下情況，花式飛行功能無法使用：
 - ◆ 飛行器處於起飛、煞車懸停、降落、返航過程中；
 - ◆ 飛行器處於運動檔飛行時；
 - ◆ 飛行器電量低於 35%；
 - ◆ 飛行器距離地面高度小於 1.5 m；
 - ◆ 風速超過 4 m/s；
 - ◆ 飛行器目前定位性能不佳（無衛星定位及視覺定位）；
 - ◆ 飛行器處於禁航區、限高、限遠邊緣緩衝區。
- 在以下情況，請謹慎使用花式飛行功能：
 - ◆ 當飛行器姿態角度增加（如轉彎、猛烈加減速、風速超過 2 m/s）時，需提升飛行器距離地面的高度，否則可能會無法使用花式飛行功能；

- ◆ 當飛行器姿態角度不穩（如轉彎、猛烈加減速、風速超過 2 m/s、連續觸發花式飛行）時，飛行器使用花式飛行之後可能會出現側向飄移和飛行高度不穩定的情況，請注意周圍環境及飛行器高度，避免碰撞。

💡 • 在以下情況，花式飛行功能無法開啟：

- ◆ 影片錄製過程中；
- ◆ 頭部追蹤功能開啟時；
- ◆ 使用 DJI FPV 遙控器 3 操控飛行器時。

1. 在飛行介面打開快捷設定面板，選擇**花式飛行**。此時飛行器進入花式飛行模式。在飛行介面左側可以查看選擇的動作。

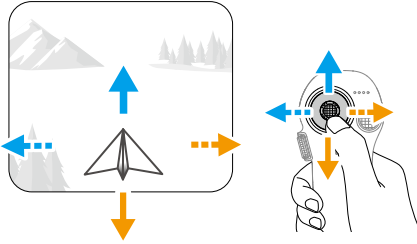


2. 透過撥動穿越搖桿側邊的轉盤，切換花式飛行動作。
3. 透過撥動搖桿操控飛行器，執行不同的花飛動作，具體操控方式如下。

橫移

上下撥動搖桿，可控制飛行器垂直升降。

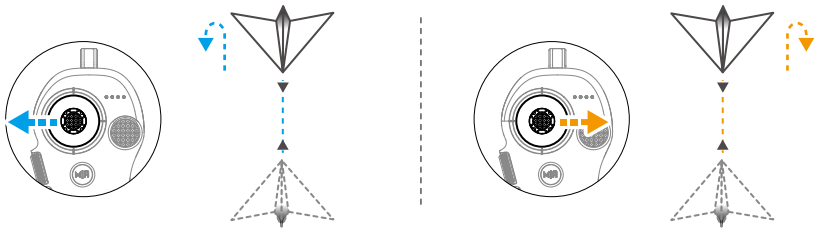
左右撥動搖桿，可控制飛行器左右平移。



180° 飄移

向左或向右撥動一次搖桿，飛行器即會向左或向右飄移一次，實現 180° 飄移效果。

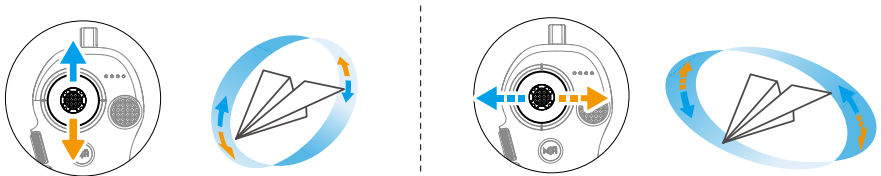
向上或向下撥動搖桿，飛行器無動作回應。



空翻

向上或向下撥動一次搖桿，飛行器即會向前或向後空翻一次。

向左或向右撥動一次搖桿，飛行器即會向左或向右空翻一次。



3.5 航拍提示和技巧

1. 執行飛行前檢查。
2. 建議在普通檔或平穩檔下進行拍照或錄影。
3. 選擇晴朗、少風的天氣進行拍攝。
4. 根據拍攝需求來設定相機。
5. 飛行前可進行試飛，以幫助規劃航線和取景。
6. 在飛行過程中，盡量小幅度地操控 DJI Neo 2，使其平穩地飛行。
7. 飛行結束後，請及時清理 DJI Neo 2 兩側進風口位置的異物，防止進風口阻塞。

飛行器

4 飛行器

4.1 飛行檔位

進行掌上操控及手機 App 操控時，不支援切換飛行檔位。

使用 DJI RC-N3 遙控器操控飛行器時，可透過遙控器的飛行檔位切換開關，切換普通檔、運動檔和平穩檔。

使用穿越搖桿操控飛行器時，可透過穿越搖桿的檔位按鍵，切換普通檔和運動檔。

使用 FPV 遙控器操控飛行器時，可透過遙控器的飛行檔位切換開關，切換普通檔、運動檔和手動檔。

普通 (Normal) 檔：可實現飛行器精確懸停、穩定飛行等，適用於大部分飛行場景。

運動 (Sport) 檔：飛行器的最大水平飛行速度相較於普通檔將會有所提升。使用運動檔飛行時，避障功能會自動關閉。

平穩 (Cine) 檔：較普通檔更加限制最大飛行速度、上升、下降速度，使飛行器在拍攝過程中更穩定。

手動 (Manual) 檔：經典的 FPV 飛行器操控方式，是機動性最高的檔位。此時會關閉定點懸停以及自主煞車等所有飛行輔助功能，需掌握熟練操控的技能。使用手動檔飛行時，避障功能會自動關閉。

DJI Neo 2 無法定位時，將自動進入姿態 (ATTI) 模式。在姿態模式下，DJI Neo 2 將會在水平方向產生飄移，無法執行定點懸停及自主煞車，此時應盡快降落到安全位置以免發生事故。應盡量避免在光照條件不理想或狹窄空間飛行，以免進入姿態模式，導致飛行事故。

在衛星訊號差或指南針受干擾，而且不符合視覺定位運作條件時，飛行器將進入姿態 (ATTI) 模式。在姿態模式下，飛行器將會在水平方向產生飄移，而視覺系統以及部分智慧飛行功能將無法使用。因此，在該模式下，飛行器本身無法執行定點懸停及自主煞車，應儘快降落到安全位置以免發生事故。應儘量避免在衛星訊號差以及狹窄空間內飛行，以免飛行器進入姿態模式，導致飛行事故。



- 飛行檔位僅會在手動飛行時發揮作用。
- 僅在使用 DJI FPV 遙控器 3 操控飛行器時，才支援使用手動檔，屆時將支援油門力度機械調整。請參考 DJI FPV 遙控器 3 使用者手冊瞭解更多詳情。



- 在使用運動檔飛行時，飛行器的飛行速度較普通檔相比將大幅度提升，由此造成剎車距離也相應地大幅度增加。在無風環境下飛行時，應預留至少 20 m 的煞車距離以保障飛行安全。
- 在無風環境下使用運動檔和普通檔上升或下降飛行時，應預留至少 5 m 的煞車距離，以保障飛行安全。

- 在使用運動檔飛行時，飛行器的姿態控制靈敏度與普通檔相比將大幅度提升，具體表現為遙控裝置上小幅度的操作會導致飛行器產生大幅度的飛行動作。實際飛行時，應預留足夠的飛行空間以保障飛行安全。
- 在運動檔下所拍攝的影片可能會出現輕微抖動的情況。
- DJI Neo 2 可作為入門手動檔的無人機來使用，適合用來進行油門控制、高度穩定和平飛的練習，但不適合進行連續高速飛行和高機動性飛行動作，如 Dive、Split-S、Power Loop、Yaw-Spin 等，否則飛行器可能會因動力限制導致姿態不受控制。
- 在手動檔飛行過程中，若切換至普通檔/運動檔、緊急煞車，或是飛行器達到最大限制高度，而周圍環境不符合飛行環境要求或視覺系統正常運作的需求，飛行器可能會進入姿態模式，無法穩定懸停。
- 當飛行高度小於 5 m 或者當飛行器周邊半徑 5 m 範圍內存在障礙物時，請謹慎開啟手動檔。飛行器在手動檔下轉彎時，如遇以下場景，有可能會出現姿態不穩的情況。請盡量謹慎操控飛行器，以保障平穩飛行。
 - ◆ 快速轉彎操作時；
 - ◆ 高速俯衝及快速翻滾時；
 - ◆ 當飛行速度超過 8 m/s 或者風速超過 8 m/s 時。

4.2 飛行器狀態指示燈





飛行器狀態指示燈說明

正常狀態

| | | |
|--|--------|-------------|
|  | 藍燈緩慢閃爍 | 尋找手掌中/尋掌降落中 |
|  × 2 | 藍燈閃爍兩次 | 手勢操控中，比對到雙手 |
|  — | 藍燈恆亮 | 手勢操控中 |
|  | 緩慢閃爍綠燈 | 手動操控中 |
|  | 白燈閃爍 | 拍照倒數計時 |
|  — | 白燈恆亮 | 錄影中 |

警告與異常

| | | |
|--|--------|-------------------------------------|
|  | 紅燈快速閃爍 | 嚴重低電量警告/無衛星定位、無視覺定位（姿態模式） |
|  — | 恆亮紅燈 | 跟隨目標丟失/無法起飛錯誤，如低電量警告 ⁽¹⁾ |



黃燈緩慢閃爍


智慧拍攝功能異常退出後自動觸發返航

[1] 如果飛行器無法起飛且狀態指示燈恆亮紅燈，請在 DJI Fly 中查看詳細警告資訊。

4.3 自動返航

請仔細閱讀本章節內容，確保熟悉返航模式下飛行器的行為。


使用遙控裝置或手機 App 操控飛行器時，飛行器具備自動返航功能，返航觸發方式主要分為使用者主動觸發、飛行器低電量觸發以及失控觸發（失去遙控器或影像傳輸訊號）。在飛行器成功記錄了返航點且定位服務良好的情況下，當觸發返航時，飛行器將自動返回返航點並降落。

圖 **返航點：**若衛星定位訊號良好  26，則起飛時，飛行器會將目前位置記錄為返航點，而 DJI Fly App 將以語音提示返航點記錄成功。返航點預設為起飛點。在飛行過程中，返航點的更新方式會因操控方式而異：


- 使用遙控裝置操控時：若需要更新返航點（如使用者位置發生移動等），可在 DJI Fly App 點選 ***** > 安全**，手動更新返航點。
- 使用手機 App 操控時：當使用跟隨等鎖定目標的功能時，返航點會根據目標位置動態刷新。

返航開始後，影像傳輸畫面會顯示 AR 返航軌跡，便於查看飛行器的返航路線以確保飛行安全。影像傳輸畫面上還會顯示 AR 返航點，當飛行器到達返航點上方時，雲台相機會自動翻轉朝下，而接近地面時，影像傳輸畫面中會出現飛行器近地投影，便於控制飛行器更精準地降落到合適的位置。

AR 返航軌跡、AR 返航點、近地投影預設皆會開啟，可點選 ***** > 安全**，進入 **AR 設定** 頁面進行更改。

-  • AR 返航軌跡僅用於輔助參考，在不同場景下，可能會與實際飛行軌跡有所偏差。返航時，請隨時留意影像傳輸畫面，並注意飛行安全。
- 在自動返航過程中，飛行器預設會自動調整雲台俯仰角度，使相機朝向返航軌跡。撥動遙控器雲台俯仰控制轉盤或是觸發雲台回正按鍵後，飛行器將不再自動調整雲台俯仰，並且可能會導致 AR 返航軌跡無法出現在影像傳輸畫面。


使用注意事項

-  • 定位服務不佳時，有可能無法執行正常返航。若失控返航時定位服務不佳，飛行器將進入姿態模式，並自動降落。
- 使用手機 App 操控時，若無衛星定位，飛行器將無法執行自動返航，只能執行降落。
- 無衛星定位時，請勿在水面、玻璃大樓、對地高度大於 10 公尺的場景下飛行，當視覺定位不佳時，飛行器將進入姿態模式。

- 起飛前，請務必先進入 DJI Fly App 的安全設定介面，設定適當的返航高度。
- 在返航過程中，若環境條件不符合感測系統的需求，則飛行器無法躲避障礙物。
- 禁航區將對自動返航造成影響，可能無法完成自動返航，請避免在禁航區附近飛行。
- 風速過大時，可能導致飛行器無法成功返航，請謹慎飛行。
- 請隨時留意飛行器返航路徑上的細小物體（如樹枝或電線等）或透明物體（如玻璃或水面），並在緊急情況下停止返航並手動控制飛行器。
- 若返航路線上電線、電塔等視覺系統無法躲避的障礙物，請選用**設定高度**的返航路線，並確保設定的返航高度高於返航路線上的障礙物。
- 若在返航過程中修改 DJI Fly App 中的**返航路線**設定，飛行器將暫停再執行新的返航路線。
- 在返航過程中，若將最大高度調整至低於目前高度，飛行器將先垂直下降至最大高度，再繼續返航。
- 返航過程中不支援調整返航高度。
- 目前飛行器的飛行高度與設定的返航高度差異過大時，由於不同高度的環境風速差異較大，將無法準確預估返航電量。請留意返航電量與 DJI Fly 中的警告訊息。
- 在返航過程中，若遙控器訊號正常，可透過遙控器俯仰桿（控制飛行器前後飛行的搖桿）控制飛行器在返航路徑上的飛行速度，但無法控制機頭方向、左右飛行及飛行高度。若持續上拉俯仰桿加速返航，將加快電量消耗。若打桿使飛行速度大於有效避障速度，飛行器將無法避障。若將俯仰桿往下拉到底，航拍機將煞車懸停，並退出返航；鬆開俯仰桿後，即可繼續控制飛行器。
- 在「設定高度返航」的上升過程中，若達到飛行器目前位置的限飛高度或是返航點的限飛高度，飛行器將停止上升，改依目前高度返航。請注意返航路徑上的飛行安全。
- 若返航點在限高區內，但飛行器在限高區外，當飛行器在返航途中觸碰到限高區時，飛行器將下降至限高以下，而可能會低於設定的返航高度。請注意飛行安全。
- 若飛行器周圍環境過於複雜而無法完成自動返航，將退出自動返航。
- 在飛行器自動降落過程中，無法觸發返航。



進階智慧返航

觸發進階智慧返航時，飛行器將自主規劃返航路徑，進行進階智慧返航。規劃路線會在 DJI Fly 地圖中顯示，並將根據環境即時調整。在返航過程中，飛行器將根據環境（風速風向、障礙物等）智慧地調整飛行速度。

在返航過程中，遙控器與飛行器之間通訊訊號良好時，短按遙控器智慧返航按鍵或點選 DJI Fly App 飛行介面中的 ，可退出返航。退出返航後，您可重新控制飛行器。

觸發方式

使用者主動觸發返航


- **掌上操控：**在飛行器與拍攝目標的水平距離不超過 5 公尺時，伸出手掌來觸發飛行器尋掌返航，而飛行器將在觸發成功時，自動返航並降落於手掌上。
- **手機 App 操控：**在飛行過程中，點選 DJI Fly App 內飛行介面左側的返航圖示 ，然後在彈出的介面中長按返航圖示，即可觸發返航。
- **使用遙控器：**在飛行過程中，長按遙控器的智慧返航按鍵，或是點選 DJI Fly App 飛行介面左側的返航圖示 ，再於跳出的介面中長按返航圖示，即可觸發返航。
在返航過程中，若失去遙控器訊號，飛行器會繼續返航，不受預設的飛行器失聯行為影響。
- **使用穿越搖桿：**長按穿越搖桿的檔位按鍵啟動自動返航，飛行器即會返航至最新記錄的返航點。在返航過程中，短按 Lock 按鍵會取消自動返航。退出自動返航後，使用者可重新控制飛行器。

低電量觸發返航

在飛行過程中，若飛行器判斷目前電量僅足夠完成返航過程，DJI Fly App 或飛行眼鏡將提示您執行返航，點選確認或未及時做出選擇，都將令飛行器自動進入低電量返航模式。

若取消低電量返航提醒並繼續飛行，當電量僅足夠完成降落時，飛行器將強制下降，無法取消。

在強制下降過程中，可透過遙控裝置控制飛行器的水平移動，請盡快選擇合適的地點進行降落。

-
-  • 當智慧飛行電池的電量過低、沒有足夠的電量返航時，應盡快讓飛行器降落，否則當電量耗盡時，飛行器動力將減弱甚至直接墜落，導致飛行器損壞或是引發其他危險。
- 在強制下降過程中，切勿持續上推油門桿使飛行器長時間懸停，否則飛行器將會在電量完全耗盡後，直接墜落。
-

失控觸發返航

若飛行器失聯行為是設定為返航，則當飛行過程中失去遙控器訊號大於 6 秒時，飛行器將進行失控返航模式。失聯行為還可設定為懸停或降落的動作。

當環境、光線良好，符合視覺系統的運作條件時，飛行器將根據設定的返航路線，以高階智慧返航過程返航。返航過程中，如果遙控器訊號恢復，飛行器將會繼續執行返航，App 內將會更新規劃的返航路線。

當環境、光線不符合視覺運作條件時，飛行器將會煞停，然後執行以下原路返航過程：

- 當返航距離（飛行器與返航點之間的水平距離）>50 m 時，飛行器會將機頭方向調整為朝向返航飛行方向，然後沿著歷史飛行路徑反向飛行 50 m，隨後再執行「設定高度返航」。
- 當返航距離在 5-50 m 時，飛行器將依目前高度，水平直線飛回返航點。
- 當返航距離≤5 m 時，飛行器將直接降落。

返航過程

觸發高階智慧返航時，飛行器將煞停，然後返航：

- **當環境光線符合視覺系統要求時：**
飛行器會調整機身朝向返航點，然後根據設定的返航路線模式，自動飛行返航。
 - **當環境光線不符合視覺系統要求時：**
 - 當返航距離 ≥ 50 公尺時，飛行器將按照**設定高度**自動返航。
 - 當返航距離 5-50 公尺時，飛行器將依目前高度，向返航點方向水平直線返航。
 - 當返航距離 < 5 m 時，飛行器將直接降落。*
- * 若使用手機 App 操控，當返航距離 < 2 公尺時，飛行器將直接降落。

返航路線設定

- ⚠️ • 使用手機 App 操控時，不支援返航路線設定，飛行器一律會按照最佳路線返航。
當環境、光線符合視覺運作條件時，飛行器將根據環境（障礙物、影像傳輸訊號等）智慧地調整飛行高度。
當視覺系統無法運作時...
- 若已鎖定目標：返航點會動態刷新為目標位置，返航高度將固定在目標上方的較低高度。
 - 若未鎖定目標：飛行器將爬升至系統預設的固定安全高度進行返航，以避開大多數常見障礙物。

高階智慧返航支援返航路線設定。在 DJI Fly App 的飛行介面或飛行眼鏡（如有使用）中，點選 **••• > 安全**，下滑至**返航路線**進行設定。

- **最佳路線**



- 當環境、光線符合視覺運作條件時，飛行器將根據環境（障礙物、影像傳輸訊號等）智慧地調整飛行高度。此時，設定的返航高度不會發揮作用。此最佳返航路線較短，可以節省電量，增加飛行時間。

- 當環境、光線不符合視覺運作條件時，將強制執行「設定高度返航」，設定的返航高度此時會發揮作用。
- 設定高度



| 返航距離/高度 | | 環境、光線符合視覺系統運作條件 | 環境、光線不符合視覺系統運作條件 |
|--------------|-------------|--|--|
| 返航距離 > 50 m | 目前高度 < 返航高度 | 飛行器將自主規劃返航路徑，繞過障礙物飛行到空曠區域，然後上升至設定的返航高度，再按照最優的規劃路線返航。 | 飛行器將上升至設定的返航高度，然後向返航點方向水平直線返航 ^[1] 。 |
| | 當前高度 ≥ 返航高度 | 飛行器將依目前高度，按照最優的規劃路線返航。 | 飛行器將依目前高度，向返航點方向水平直線返航 ^[1] 。 |
| 返航距離為 5-50 m | | | 飛行器將依目前高度，向返航點方向水平直線返航 ^[2] 。 |

[1] 如果前視雷射雷達偵測到前方有障礙物，飛行器將向上繞行，確保前方沒有障礙物後停止爬升，繼續返航；如果障礙物高度超過限高，飛行器將煞停，需由使用者接管。

[2] 如果前視雷射雷達偵測到前方有障礙物，飛行器將煞停，需由使用者接管。

在接近返航點的過程中，若目前高度高於設定的返航高度，飛行器會根據周圍環境、光線、使用者設定的返航高度以及目前高度，智慧判斷是否執行邊返航邊下降，而在到達返航點上方時，飛行器的目前高度不會低於設定的返航高度。

在不同環境、返航觸發方式以及返航路線的設定下，會執行的返航方案如下：

| 返航觸發方式 | 環境、光線符合視覺系統運作條件 (飛行器可繞開障礙物, 可繞開限飛區) | 環境、光線不符合視覺系統運作條件 |
|----------------------|--|--|
| 使用者主動觸發返航 低電量觸發返航 | 根據設定的路線執行返航: | 設定高度 (飛行器向上繞開障礙物, 可繞開限飛區) |
| 失控觸發返航 | <ul style="list-style-type: none"> • 最佳路線 • 設定高度 | 原路返航, 並在訊號恢復後執行設定高度返航 (飛行器遇到障礙物時將煞停, 可繞開限飛區) |

降落保護

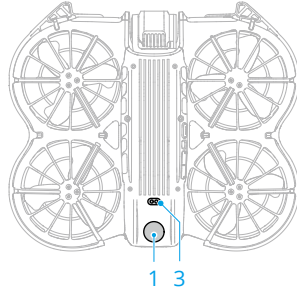
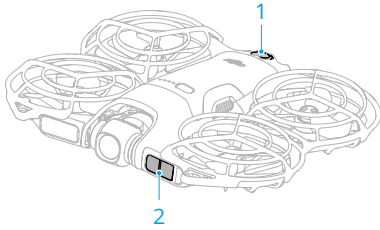
在自動返航過程中, 當飛行器降落時, 降落保護功能將發揮作用。

詳細表現為:

- 若 DJI Neo 2 降落保護功能正常且偵測到可降落地面時, DJI Neo 2 將直接降落。
- 若飛行器降落保護功能正常, 但偵測結果為不適合降落時 (例如下方為不平整地面或水面), 則飛行器將懸停, 等待使用者操作。
- 若 DJI Neo 2 無法判定是否適合降落, 則下降到離地面 0.3 m 時, App 或飛行眼鏡將提示確認是否需要繼續降落。確認降落後, DJI Neo 2 將自動降落。你也可以進行掌上降落或手動操控 DJI Neo 2 降落。

- ☀️ • 降落保護僅輔助判斷降落環境, 降落時, 請務必注意周邊環境以確保安全降落。
 - 在以下場景中, 降落保護可能會無法生效, DJI Neo 2 將直接降落:
 - ◆ DJI Neo 2 下方區域內的環境表面為純色、大面積弱紋理、動態紋理、反光、暗光等, 例如: 光滑瓷磚地面、光線較暗的車庫地面、風吹動的草叢;
 - ◆ DJI Neo 2 下方區域有障礙物, 並且障礙物表面紋理較弱、反光、純色等, 例如礁石、凸起瓷磚;
 - ◆ DJI Neo 2 下方有細小障礙物, 例如電線、細小樹枝;
 - ◆ DJI Neo 2 下方出現類似平地的場景, 例如修剪平整的灌木叢、平整的樹頂、半球形狀的地面。
 - 在以下場景中, 可能會誤觸發降落保護, 造成 DJI Neo 2 無法降落。你可以進行掌上降落或手動操控 DJI Neo 2 降落。
 - ◆ DJI Neo 2 下方為類似水面 (例如潮濕地面、積水地面等) 的場景;
 - ◆ DJI Neo 2 下方的平地周邊區域內出現紋理較強的非平地, 例如斜面、階梯等。

4.4 感測系統



1. 全向單目視覺系統
2. 前視雷射雷達*

3. 下視紅外線感測系統

* 前視雷射雷達發射器符合 Class 1 等級的人眼安全要求。

前視雷射雷達可感測前方障礙物。全向單目視覺系統適用於光照良好的環境，且飛行路線上遇到的障礙物紋理不可特別稀疏。在 DJI Fly App 中將避障行為選擇為**繞行**或**煞停**時，全向單目視覺系統會在普通檔或平穩檔下自動開啟。視覺定位功能會在無衛星定位訊號或衛星定位訊號欠佳的环境中自動開啟。

- 💡 可在系統設定中關閉視覺定位與避障功能。關閉後，飛行器只能依靠衛星定位保持懸停，全向避障功能將失效，而飛行器下降到地面附近時將不會主動減速，請謹慎關閉。
- 視覺定位與避障的關閉僅會在手動撥桿飛行時發揮作用，屆時自動返航、自動降落、智慧功能等自動模式將不會發揮作用。
- 在雲霧場景下或降落方向有障礙物但不得不得降落時，可暫時關閉視覺定位與避障，在普通飛行場景下請保持開啟。飛行器後視視覺定位與避障的重啟預設會開啟。

使用注意事項

- ⚠️ 請務必留意飛行環境，感測系統僅會在有限條件下發揮安全輔助作用，無法代替人的判斷和操控。使用者應在飛行過程中隨時留意周圍環境與 DJI Fly App 相關警示，全程保持對飛行器的控制並對操控行為負責。
- 在無衛星定位的情況下於開闊平坦的場地使用視覺系統時，視覺定位系統的最佳運作高度範圍為 0.5-10 公尺；超出該範圍飛行時，視覺定位的性能可能會下降，請謹慎飛行。

- 視覺系統在水面上可能無法正常運作。因此，當觸發降落功能時，飛行器可能無法主動迴避下方水域。建議全程對飛行保持控制，並根據周圍環境進行合理判斷，不過度依賴視覺系統。
- 視覺系統無法準確辨識大型鏤空物體和線狀物體，例如塔式起重機、高壓電塔、高壓電線和斜張橋梁等。
- 視覺系統無法識別沒有紋理特徵的表面，也無法在光照強度不足或過強的環境中正常運作。在下列情況下，視覺系統無法正常運作：
 - ◆ 純色表面 (例如純黑、純白、純紅、純綠)。
 - ◆ 有強烈反光或者倒影的表面 (例如冰面、路牌)。
 - ◆ 水面或是透明物體表面。
 - ◆ 運動物體表面 (例如人潮上方、大風吹動的灌木或草叢上方)。
 - ◆ 光照劇烈快速變化的情況。
 - ◆ 特別暗 (光照小於 1 lux) 或特別亮 (光照大於 100,000 lux) 的物體表面。
 - ◆ 對紅外線有很強吸收或反射作用的材質表面 (例如鏡面、玻璃、路牌和柏油路面)。
 - ◆ 紋理特別稀疏的表面。
 - ◆ 紋理重複度很高的物體表面 (例如顏色相同的小格子磚)。
 - ◆ 細小的障礙物 (例如圍欄、樹枝或電線等)。
 - ◆ 較小的桿狀物體 (例如電線桿、路燈桿等)。
 - ◆ 移動中的障礙物 (行走的人或車輛)。
- 請勿以任何方式干擾感測系統，並確保鏡頭清晰無污點、無刮痕。
- 避免在雨霧天氣或在其他能見度低 (能見度低於 100 m) 的場景飛行。
- 請勿以任何方式遮擋感測系統。
- 請勿朝向障礙物快速起飛。否則，感應系統可能會無法及時反應，從而導致碰撞。
- 起飛前，請檢查感測系統的表面玻璃：
 - ◆ 去掉表面的貼膜、貼紙及其他遮擋物品。
 - ◆ 若有水滴、指紋、髒汙等，請先擦拭乾淨 (請使用無塵布擦拭，不得使用酒精等有機溶劑)。
 - ◆ 若表面玻璃有掉落、破碎、劃痕、磨損等，請回廠維修。
- 前視雷射雷達無法辨識反射率小於 10%、玻璃等的低反光障礙物。

4.5 進階輔助飛行系統

在普通檔和平穩檔下可以使用進階輔助飛行系統 (Advanced Pilot Assistance Systems, APAS)。往任意方向撥桿飛行時，飛行器將根據使用者的操作和周圍環境來規劃繞行軌跡，從而使飛行器輕鬆繞開障礙物，獲得更流暢的飛行體驗和流暢的拍攝畫面。

在撥桿繞行過程中可以暫停（短按遙控器急停按鍵），飛行器將煞車懸停，3 秒後可重新撥桿控制飛行器。

在 DJI Fly App 飛行介面，進入 ***** > 安全 > 手動操控避障行為**，選擇**繞行**，即可開啟輔助飛行功能。**繞行安全程度**可以選擇**標準**或**激進**模式。相較於**標準**模式，**激進**模式下的繞行速度更快，飛行航線更加平滑，避障距離更近，以減少避障對運鏡的影響。在此同時，接觸碰撞障礙物的風險將增加，請謹慎操作。

在以下使用場景中，**激進**模式將無法正常運作：

- 在繞行過程中，在障礙物附近急轉飛行器航向。
- 高速飛向樹冠、灌木叢等稀疏障礙物。
- 細小障礙物附近。

使用注意事項

- ⚠️ 請在視覺系統可以正常運作的情況下使用。請勿指示飛行器飛向他人、動物、細小物體（例如樹枝或電線等）、透明物體（例如玻璃或水等）。
- 請在具有視覺定位或衛星定位的場景下使用。進階輔助飛行系統在水面上可能會無法正常運作。
- 在光照條件特別暗（光照小於 5 lux）或特別亮（光照大於 100,000 lux）的條件下，請謹慎使用。
- 請留意 DJI Fly 中提示欄的訊息，確保飛行器的視覺系統正常運作。
- 在限速、限高以及限飛區邊界附近，無法使用進階輔助飛行功能。
- 當環境光線不足、視覺系統部分失效時，飛行器的避障行為可能會從繞行變成煞停，使用者需要將桿量回中再撥桿，以繼續操控飛行器。

降落保護

當**避障行為**是選擇為**繞行**或**煞停**時，若手動下拉油門桿使飛行器降落，降落保護功能將發揮作用。飛行器的具體表現為：

- 若飛行器偵測到地面可以降落時，飛行器將直接降落。
- 若飛行器偵測到地面不適合降落時，則將於下降到離地面一定距離時，煞車懸停。若持續下拉油門，飛行器將會以不避障的方式降落。

4.6 螺旋槳與槳葉防護罩

DJI Neo 2 標配可拆卸槳葉防護罩，可減少碰撞等情況導致的螺旋槳破損。拆卸和安裝螺旋槳時，需拆下 DJI Neo 2 機身上方的槳葉防護罩。

拆卸與安裝



點選連結或掃描 QR 碼觀看教學影片。

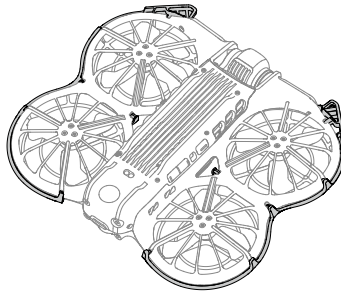


<https://www.dji.com/neo-2/video>

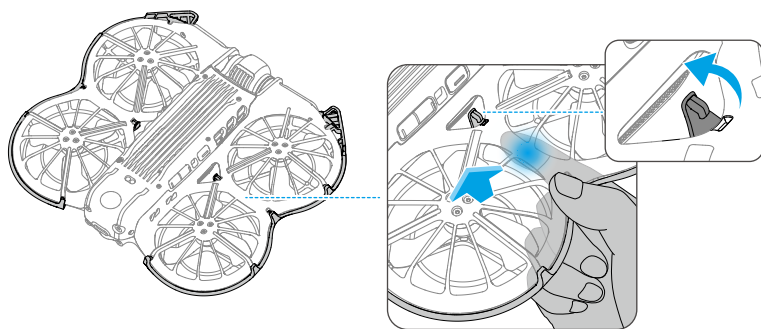
槳葉保護罩

請確保 DJI Neo 2 電源已關閉。依照以下步驟拆卸槳葉保護罩。

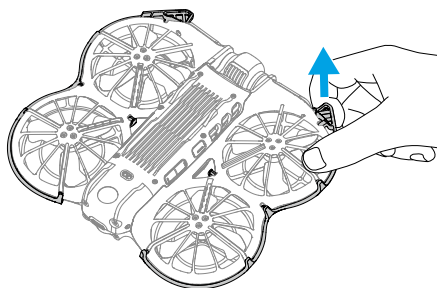
1. 倒置機身，飛行器底部朝上。



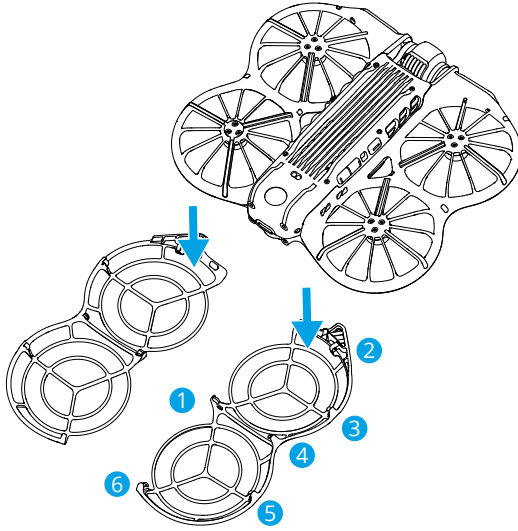
2. 按下保護罩的中間位置使卡扣彈出，再撥開卡扣。



3. 捏住機身前側保護罩的突起位置，向上掰開卡扣。

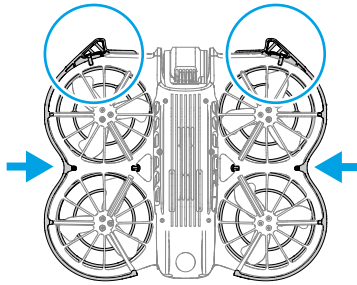


4. 沿著防護罩邊緣依序撥開其餘卡扣，拆下防護罩。

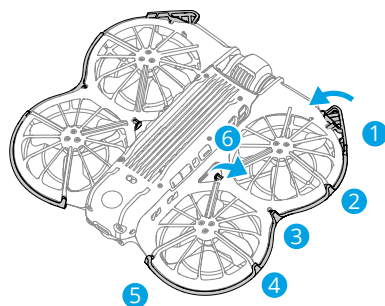


請依照以下步驟安裝槳葉保護罩。

1. 對準機身，確保槳葉保護罩的突出位置位於機身前側。



2. 將其餘卡扣全部扣緊到機身，確保安裝到位。

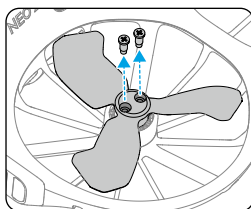


☀ 請確保防護罩安裝到位且卡扣已扣緊，否則可能會遮到前視雷射雷達，導致飛行器避障功能異常。

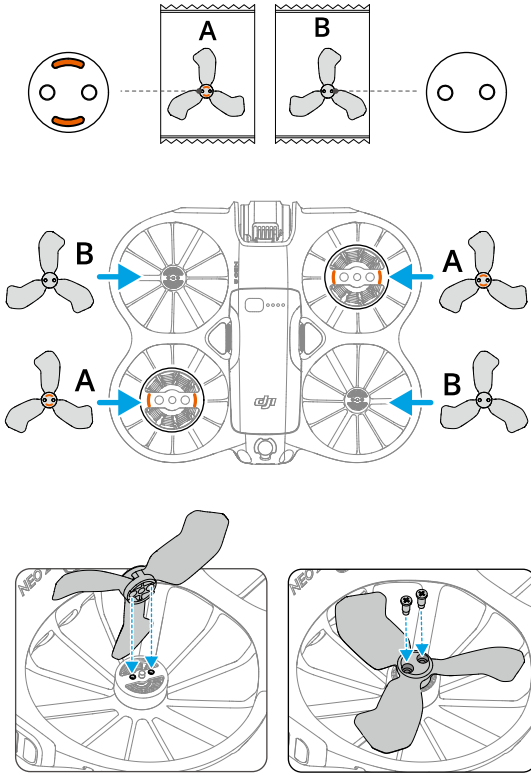
螺旋槳

請使用 DJI Neo 2 包裝內提供的螺絲起子，拆卸和安裝螺旋槳。拆卸和安裝螺旋槳前，請先移除槳葉保護罩。

1. 將螺旋槳上的螺絲轉鬆並卸下螺旋槳。



2. 將帶標記的螺旋槳安裝至帶標記的馬達上，並將不帶標記的螺旋槳安裝至不帶標記的馬達上。使用螺旋槳包裝袋內隨附的螺絲固定螺旋槳，確保鎖緊。



3. 安裝螺旋槳後，重新安裝回槳葉保護罩。


使用注意事項

- ⚠️ • 切勿暴力拆裝槳葉保護罩，以免造成損壞。
- 切勿按壓機身下方的槳葉防護輻條，以免損壞。
- 請務必使用飛行器包裝內的螺絲起子進行安裝，若使用其他規格的螺絲起子，可能會造成螺絲損壞。
- 鎖緊螺絲時，請確保垂直向下鎖緊螺絲，避免螺絲歪斜。安裝後，請檢查螺絲是否平整，轉動螺旋槳查看是否有卡頓情形，以確保螺絲安裝到位。
- 每飛行 30 小時（約 60 次）需檢查槳葉螺絲是否有鬆動，確保螺絲鎖緊。
- 該螺絲起子僅可用於安裝、拆卸螺旋槳，不可用於拆裝飛行器。
- 若槳葉有損壞，請拆下對應馬達上的槳葉及螺絲，並一同丟棄。

- 由於槳葉較薄，請小心操作，以防意外劃傷和擠壓變形。
- 每次飛行前，請檢查螺旋槳是否安裝正確和緊固。
- 請使用 DJI 配備的螺旋槳，不可混用不同型號的螺旋槳。
- 螺旋槳為易損耗品，如有需要，請另行購買。
- 每次飛行前，請務必檢查各螺旋槳是否完好，及表面是否存在附著物。如有老化、破損或變形，請更換後再起飛。如表面有附著物，請使用乾燥軟布擦拭槳葉至清潔無異物。
- 請勿靠近旋轉中的螺旋槳和馬達，以免割傷。
- 收納時，請正確放置飛行器，放置錯誤將會擠壓螺旋槳，導致螺旋槳變形、動力性能下降。
- 確保馬達安裝牢固、馬達內無異物並且能自由旋轉。若飛行過程中馬達過載或馬達停轉，請立刻降落。
- 請勿自行改裝馬達的物理結構。
- 馬達停止轉動後，請勿立刻用手直接接觸馬達，否則可能會被燙傷。
- 請勿遮蔽馬達通風孔以及飛行器殼體上的通風孔。
- 確保飛行器電源開啟後，電控有發出提示音。

4.7 智慧飛行電池

使用注意事項

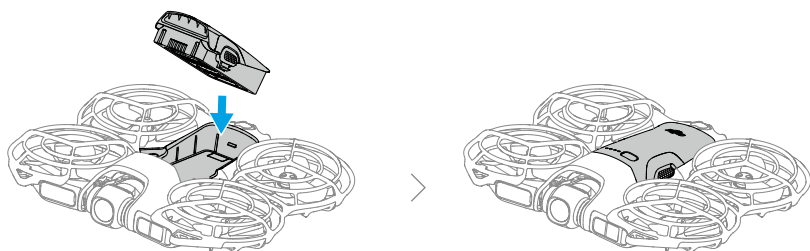
-  • 使用電池前，請詳細閱讀並嚴格遵守 DJI 在本手冊、《安全總覽》和電池表面貼紙上的要求。若未按要求使用，後果將由使用者自行承擔。

1. 飛行結束後，智慧飛行電池溫度較高，須待智慧飛行電池降至允許的充電溫度範圍後，再進行充電。
2. 電池溫度為 5°C 以下或 40°C 以上時，充電會損壞電池，因此在此溫度範圍時，電池將不會啟動充電。最佳的充電溫度範圍為 25±3°C，在此溫度範圍內充電，可延長電池的使用壽命。在充電過程中，如果電池電芯溫度升高至 55°C 以上，充電將會停止。
3. 低溫環境下的注意事項：
 - 在 -10°C 以下的環境下，無法使用電池飛行。
 - 在低溫環境 (-10°C 至 5°C) 下使用電池時，請務必確保電池滿電。電池在低溫環境下運作時，放電能力會降低，因此起飛後請懸停來預熱電池。
 - 在低溫環境下，建議在飛行前將電池預熱至 10°C 以上，預熱至 20°C 以上則更佳。
 - 在低溫環境下，礙於電池輸出功率限制，飛行器抗風能力將下降。請小心操作。

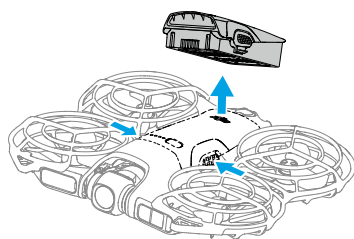
- 在低溫高原環境下飛行時，需格外謹慎。
4. 電池充飽電後放置一段時間時，將會啟動儲存自放電保護。在放電期間，電池可能會輕微發熱，此屬正常現象。
 5. 請每隔 3 個月左右重新充電一次，以保持電池活性。讓電池長時間閒置，會對其性能造成影響，甚至導致電池永久損壞。超過 3 個月未進行維護（充放電）的電池將不予以保固。
 6. 為安全起見，電池在運輸過程中需保持低電量。運輸前請進行放電，即飛行至低電量（如 30% 以下）。

安裝與拆卸

安裝



拆卸

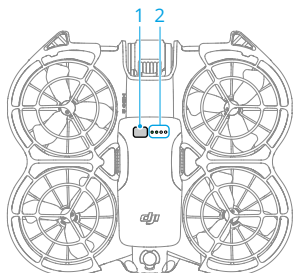


- ⚠️ • 請勿在電源開啟的情況下拆裝電池。
- 請務必確保在聽到「卡嗒」一聲表示電池安裝到位後再起飛，安裝不到位將可能導致飛行過程中電池與飛行器接觸不良而出現故障。

使用智慧飛行電池

查看電量

短按電源按鍵一次，可查看目前電量。



1. 電源按鍵
2. 電量指示燈

電量指示燈可用於顯示智慧飛行電池放電過程中的電量，指示燈定義如下。

- 表示 LED 燈在指示過程中恆亮
- ◐ 表示 LED 燈在指示過程中有規律地閃爍
- 表示 LED 燈熄滅

| 閃燈方式 | 電量 |
|---------|---------|
| ● ● ● ● | 88-100% |
| ● ● ● ◐ | 76-87% |
| ● ● ● ○ | 63-75% |
| ● ● ◐ ○ | 51-62% |
| ● ● ○ ○ | 38-50% |
| ● ◐ ○ ○ | 26-37% |
| ● ○ ○ ○ | 13-25% |
| ◐ ○ ○ ○ | 0-12% |

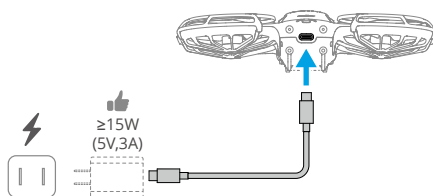
開啟/關閉

短按飛行器電源按鍵一次，再長按 2 秒以上，即可開啟/關閉飛行器。飛行器開啟時，電量指示燈會顯示目前電池電量；飛行器關閉後，指示燈均熄滅。

充電

每次使用智慧飛行電池前，請務必充飽電。建議使用 DJI 官方提供的充電裝置，或其他支援 USB PD 快充協議的充電器。

使用充電器



- ⚠️ • 不支援在開機狀態下充電。

在充電過程中，電量指示燈將顯示如下。

| 閃燈方式 | 電量 |
|---------|--------|
| ● ● ○ ○ | 0-50% |
| ● ● ● ○ | 51-75% |
| ● ● ● ● | 76-99% |
| ○ ○ ○ ○ | 100% |

- 💡 • 使用不同充電器時，充電指示燈閃爍頻率將有所不同。充電速度快則閃爍頻率高。
- 若 4 個 LED 燈同時閃爍，則表示電池已損壞。

使用充電管家

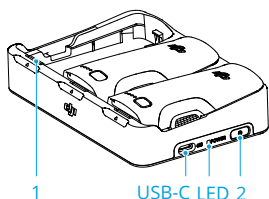


請點選連結或掃描 QR Code 觀看教學影片。



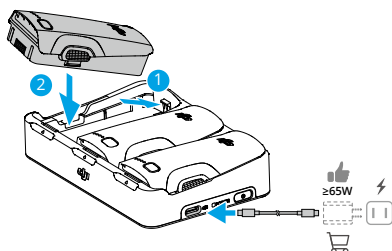
<https://www.dji.com/neo-2/video>

- ⚠️ 環境溫度會影響充電時間。在 25°C 且通風的環境下，充電速度會達到最佳。
- 充電管家僅適用於為指定型號的智慧電池充電。請勿使用充電管家為其他型號的電池充電。
- 使用時，請將充電管家平穩放置，並注意絕緣及防火。
- 請勿用手或其他物體觸碰金屬端點。
- 若金屬端點上附著異物，請用乾布擦拭乾淨。



1. 電池連接埠
2. 功能按鍵

充電步驟



將智慧飛行電池插入充電管家的電池連接埠後，使用充電器將充電管家連接至交流電源。充電管家將根據電池的電量，由高至低依序為電池充電。充電完成後，電池可放置於充電管家中保存。

當連接不同功率的充電器為電池充電時，充電的順序會有所不同。詳情請見下表。

充電完成後，電池可放置於充電管家中保存。

充電器功率 $\leq 30\text{ W}$

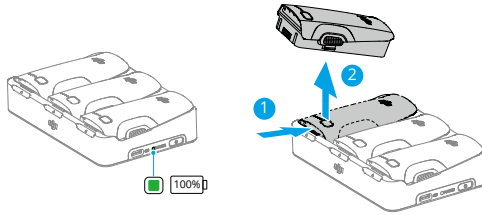
依照電量順序由高至低依序充電

$30\text{ W} < \text{充電器功率} \leq 45\text{ W}$

可同時為兩顆電池充電：先將電量低的一顆電池充至與電量最高的電池相同，再將兩顆電池一起充飽電

充電器功率 $> 45\text{ W}$

可同時為三顆電池充電：先將電量較低的兩顆電池充至與電量最高的電池相同，再將三顆電池一起充飽電



如需使用，請按圖中所示方法，將電池從充電管家中取出。

將充電管家作為行動電源使用

1. 將智慧飛行電池插入充電管家，再將外部裝置（如手機、遙控器）連接至充電管家的 USB-C 連接埠。
2. 短按功能按鍵，充電管家將恆亮綠燈。電池將根據剩餘電量，由低至高依序放電，為外部裝置供電。若要停止供電，需中斷外部裝置與充電管家的連接。

- ⚠️
- 若電池的剩餘電量少於 5%，則無法為外部裝置供電。
 - 如需切換至為智慧飛行電池充電，請拔插 USB-C 連接線。

狀態指示燈說明

| 閃燈方式 | 描述 |
|--------|---------------------------------------|
| 黃燈恆亮 | 充電管家處於空閒狀態 |
| 綠燈緩慢閃爍 | 正在充電 |
| 綠燈恆亮 | 所有電池電量均充飽或電池正在為外部裝置供電 |
| 黃燈閃爍 | 電池溫度過高或過低（無需操作，等待電池溫度恢復正常後即可繼續充電） |
| 紅燈恆亮 | 充電電流過大、輸入電壓異常或其他錯誤（需要重新插拔電池或充電器以恢復充電） |

充電保護指示資訊

電池 LED 燈可顯示由於充電異常而觸發的電池保護相關資訊。

| 指示燈 | 閃燈方式 | 保護項目 |
|-------------|---------------|--------------|
| ○ ● ○ ○ ○ ○ | LED 2 每秒閃 2 次 | 充電電流過大 |
| ○ ● ○ ○ ○ ○ | LED 2 每秒閃 3 次 | 充電短路 |
| ○ ○ ● ○ ○ ○ | LED 3 每秒閃 2 次 | 過度充電導致電池電壓過高 |

| 指示燈 | 閃燈方式 | 保護項目 |
|---|---------------|---------|
|  | LED 3 每秒閃 3 次 | 充電器電壓過高 |
|  | LED 4 每秒閃 2 次 | 充電溫度過低 |
|  | LED 4 每秒閃 3 次 | 充電溫度過高 |

排除故障（充電電流過大、充電短路、過度充電導致電池電壓過高、充電器電壓過高）後，重新拔下再插上充電器以恢復充電。如發生充電溫度異常，等待充電溫度恢復正常之後，電池將會自動恢復充電，因此無需重新拔下再插上充電器。

4.8 雲台相機

雲台使用注意事項

- ⚠️ • 起飛前，請確保雲台上無任何貼紙或異物，並將飛行器放置在平整的表面上，請勿在電源開啟後碰撞雲台。
- 使用時，請先移除雲台保護罩再開機。在存放時或運輸途中，請裝回雲台保護罩以保護雲台。
- 雲台含有精密零組件，若受到碰撞或損傷，精密零組件會損壞，而可能會導致雲台性能下降。請愛護相機雲台，避免遭受物理損傷。
- 請保持雲台清潔，避免雲台接觸沙石等異物，否則可能會造成雲台活動受阻，影響其性能。
- 若將飛行器放置在凹凸不平的地面或草地上，地面物體可能會碰到雲台，或雲台受到過大外力作用（例如受到碰撞或搬動），導致雲台馬達進入保護狀態。請等待雲台恢復正常或是重新啟動裝置。
- 開機後，請勿對雲台施加外力。
- 請勿在相機雲台上增加官方配件以外的任何物體，否則可能會影響雲台性能，甚至造成馬達燒毀。
- 在大霧或雲中飛行時，雲台可能會出現結露現象，導致暫時性故障。若出現此狀況，雲台在乾燥後即可恢復正常。
- 飛行時，若遇到強風環境，雲台可能會產生晃動，導致畫面不穩。
- 開機後，如果飛行器長時間處於非平放狀態或大幅度晃動機身，可能會導致雲台不運作而進入保護狀態。此時應將飛行器放平，等待恢復。
- 禁止在雨雪天氣使用飛行器。若在飛行途中遇到雨雪天氣，請立即結束飛行，並且及時清潔雲台及雲台馬達表面。
- 若雲台俯仰角度較大：
 - ◆ 飛行器前向進行加、減速而向前傾時，雲台將進入限位保護，自動下調角度。

- 飛行器側向進行加、減速而側傾時，雲台偏航軸可能會觸達限位。
- 為保持畫面增穩，飛行器將限制飛行速度，遇大風環境時，飛行速度將進一步受限。此時可適當減小俯仰角度，以獲得更大的飛行速度。
- 機身可能會出現在畫面邊緣。

雲台角度

透過遙控器的雲台俯仰控制轉盤和 DJI Fly App，可調整俯仰角度。在 DJI Fly App 的飛行介面，長按螢幕直至出現雲台角度控制列，透過拖曳控制列可調整雲台俯仰角度。

雲台模式

雲台可於跟隨模式和 FPV 模式下運作，以順應不同的拍攝需求。在 DJI Fly 飛行介面，點選 **...** > **操控**，選擇雲台模式。

跟隨模式：雲台橫滾方向會保持水平。此模式適用於拍攝穩定的畫面。

FPV 模式：當飛行器向前飛行時，雲台橫滾方向的動作將自動跟隨飛行器橫滾方向的動作，適用於第一人稱視角的飛行體驗。

相機使用注意事項

- ⚠️ 請勿將相機鏡頭置於有雷射光束的環境中（如雷射表演），或者長時間拍攝強光源（例如太陽），以免損壞相機感測器。
- 請在標準的溫濕度範圍內使用及保存相機，以保持相機鏡頭良好的性能。
- 對於鏡頭表面的髒汙或灰塵，建議使用專業鏡頭清潔工具清潔鏡頭，以免損傷鏡頭或對畫質產生影響。
- 確保未遮擋或覆蓋相機，否則高溫可能會導致相機損壞，甚至燙傷您或他人。

4.9 影像儲存及匯出方式

儲存

飛行器自帶儲存空間，拍攝的照片或影片會儲存於飛行器內建儲存空間。

- ⚠️ 在使用相機拍攝前，請檢查相機參數設定，確保參數正確。
- 在使用本裝置拍攝重要影像時，請在實際拍攝之前進行數次測試拍攝，以確保裝置處於正常的運作狀態。

- 請正確關閉智慧飛行電池，否則將無法儲存相機參數，並且會損壞正在錄製的影片。對於無法讀取影片和相片所造成的損失，DJI 概不負責。
-

匯出

- 透過手機快速傳輸功能，可將影像資料快速匯出至手機。詳細用法請參見後續章節。
- 透過傳輸線將飛行器連接至電腦後，可匯出飛行器機身內建儲存空間的影像資料，且匯出時無需開啟飛行器。



4.10 手機快速傳輸

透過手機 Wi-Fi 直接連線至 DJI Neo 2，即可進入手機快速傳輸模式，高速下载 DJI Neo 2 中的照片和影片至手機。

使用手機 App 操控時，讓手機與 DJI Neo 2 連線後進入 App 的相簿頁面，即為進入手機快速傳輸模式。

當手機未與 DJI Neo 2 連線時，你可以在 DJI Fly App 首頁點選手機快速傳輸或 Wi-Fi 連線卡片，進入手機快速傳輸模式。也可以在手機的 DJI Fly App 中進入相簿，點選右上角的  進入手機快速傳輸模式。

請注意，首次讓手機與 DJI Neo 2 連線時，需要長按 DJI Neo 2 的電源按鍵進行確認。

-  在法規允許的國家和地區使用支援 5.8 GHz 頻段 Wi-Fi 連線的裝置，在無干擾、無遮擋的環境可達最大下載速率。若當地法規不允許使用 5.8 GHz 頻段（如日本），或使用的手機不支援 5.8 GHz 頻段，或環境中該頻段受到嚴重干擾時，手機快速傳輸會採用 2.4 GHz 頻段，此時的最高下載速度為 12 MB/s。
 - 使用手機快速傳輸功能時，無需在行動裝置的設定頁面輸入 Wi-Fi 密碼進行連線。直接開啟 DJI Fly App 即可看到提示。
 - 請在無干擾、無遮擋的環境中使用手機快速傳輸功能，遠離無線路由器、藍牙音響或耳機等干擾源。
-
-  在手機快速傳輸模式中查看相簿時，若 DJI Neo 2 機身溫度上升至一定溫度，節能模式將自動開啟，此時的最高下載速度為 30 MB/s。請留意 App 提示。
-

DJI RC-N3

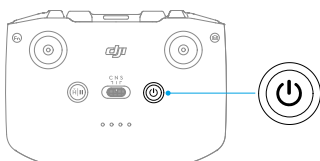
5 DJI RC-N3

5.1 遙控器操作

開啟與關閉

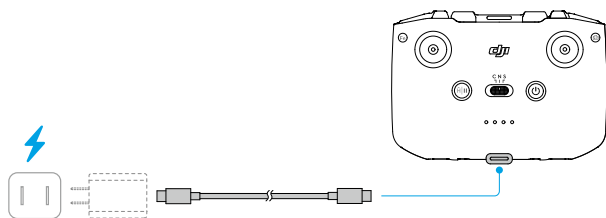
短按一次電源按鍵，電量指示燈即會顯示目前電量。

短按一次再長按 2 秒電源按鍵，即會開啟或關閉遙控器。



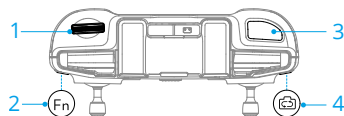
充電

將充電器連接至遙控器的 USB-C 連接埠進行充電。



-
- ⚠️ 每次飛行前，請確保遙控器電池已充滿電。遙控器電量過低時，將會發出提示音。
 - 請每 3 個月左右重新充電一次，以保持電池活性。
-

控制雲台相機

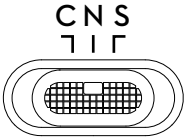


1. 雲台俯仰控制轉盤：撥動可控制雲台俯仰角度。
2. 拍照/錄影按鍵：短按一次可開始/停止拍照或錄影。

3. **拍照/錄影切換按鍵**：短按一次可切換拍照或錄影。

飛行檔位切換開關

撥動此開關可切換控制飛行器的飛行模式。

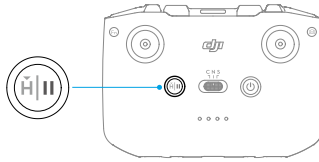


| 圖示 | 對應的飛行檔位 |
|----|---------|
| C | 平穩檔 |
| N | 普通檔 |
| S | 運動檔 |

急停/智慧返航按鍵

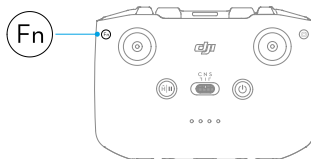
短按按鍵可使飛行器緊急煞車並懸停。

長按智慧返航按鍵直到遙控器發出「滴滴」聲，則可啟動智慧返航，飛行器將返航至最新記錄的返航點。在返航過程中，短按一次此按鍵將結束返航。






自訂功能按鍵

在 DJI Fly 的飛行介面，點選 **...** > **操控** > **遙控器自訂按鍵**，可查看並設定功能。



5.2 遙控器電量指示燈

| 閃燈方式 | 電量 |
|------|---------|
| | 76-100% |

| 閃燈方式 | 電量 |
|---|--------|
|  | 51-75% |
|  | 26-50% |
|  | 0-25% |

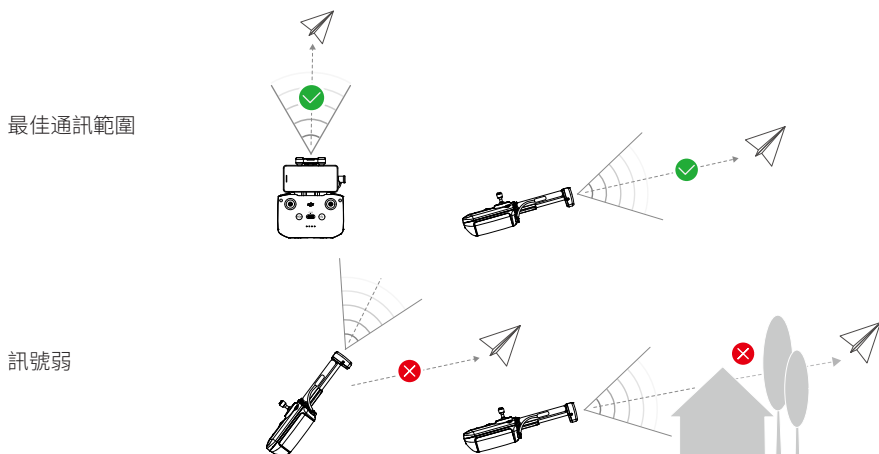
5.3 遙控器提示音

返航提示音無法取消。遙控器低電量警告提示音可透過短按電源按鍵取消，當電量過低時，警告提示音不可取消。

未連接飛行器或行動裝置的 DJI Fly App 時，遙控器閒置一段時間後即會發出警告，警告結束時即會自動關機。發出警告時，撥動搖桿或按下任意按鍵即可讓遙控器恢復為正常狀態。

5.4 遙控器通訊範圍

操控飛行器時，應適時調整遙控器與飛行器之間的方位及距離，確保飛行器始終位於最佳通訊範圍內。



- ⚠️ 請勿同時使用其他同頻段的通訊裝置，以免對遙控器訊號造成干擾。
- 在實際操作中，DJI Fly App 會在影像傳輸訊號不佳時進行提示，此時可根據顯示的姿態球調整遙控器方向，確保飛行器處於最佳通訊範圍。

5.5 配對

以套裝形式與飛行器一起購買的遙控器，出廠時已與飛行器配對，開機後即可直接使用。在其他情況下，請使用以下方法進行配對。

1. 開啟飛行器及遙控器。
2. 執行 DJI Fly。
3. 在飛行介面，點選 ***** > 操控 > 配對飛機（對頻）**。在配對過程中，遙控器將發出「嘀-嘀...」提示音。
4. 長按飛行器的電源按鍵 4 秒以上進入配對狀態後，飛行器的電池電量指示燈將循環閃爍，並發出提示音。配對成功後，遙控器將發出「嘀嘀」兩聲提示音。



- 配對時，請將飛行器與遙控器的距離保持在 0.5 m 以內。
 - 如果使用新遙控器與飛行器成功配對，則原遙控器將不再與飛行器連線。
-

附錄

6 附錄

6.1 規格參數

請前往以下連結取得產品的規格參數：

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

6.2 相容性

請前往以下連結取得相容產品的資訊：

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

6.3 韌體升級

請使用 DJI Fly App 或 DJI Assistant 2（消費級無人機系列）調參軟體對裝置進行升級。

使用 DJI Fly App 升級

使用手機 App 操控時，請根據 DJI Fly 首頁的提示進行韌體升級。升級時需連線至網際網路。

使用遙控器操控時，請在讓飛行器與遙控器連線後（若飛行器未與遙控器連線，則無法進行升級）執行 DJI Fly，然後根據 DJI Fly 的提示進行韌體升級。升級時需連線至網際網路。

使用沉浸式體感操控時，開啟飛行器、飛行眼鏡和遙控裝置的電源，確保所有裝置均已配對。連接飛行眼鏡的 USB-C 連接埠至手機。執行 DJI Fly，然後根據 App 介面的提示進行韌體升級。升級時，需連線至網際網路。

使用 DJI Assistant 2（消費級無人機系列）升級

使用 DJI Assistant 2（消費級無人機系列）調參軟體，分別對所有裝置進行升級。

1. 開啟裝置。將 USB-C 連接線從裝置的 USB-C 連接埠連接至個人電腦。
2. 啟動 DJI Assistant 2（消費級無人機系列）調參軟體，然後使用 DJI 帳號登入並進入主介面。
3. 點選裝置圖示，然後點選左邊的**韌體升級**選項。
4. 選擇並確認需要升級的韌體版本。
5. 調參軟體將自行下載並升級韌體。等待升級完成即可。



- DJI Neo 2 韌體中包含智慧飛行電池的韌體，請務必確保對所有電池進行韌體升級。
- 確保依照步驟升級韌體，否則升級可能會失敗。
- 確保在整個升級過程中，個人電腦可以存取網際網路。

- 在升級過程中，請勿插拔 USB 傳輸線。
- 確保升級時電量至少在 20% 以上。
- 整個升級過程將持續 10 分鐘左右。在升級過程中，DJI Neo 2 可能會出現如下狀況：雲台無力、狀態指示燈異常閃爍或是裝置自行重新啟動，以上均屬正常現象，請耐心等待韌體升級完成。

請前往以下連結，參考《發行記錄》來瞭解所有版本的韌體升級資訊。

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

6.4 飛行資料

飛行器具備飛行記錄功能，每次開啟飛行器電源後的所有飛行相關資料都將存放於飛行控制系統中。開啟飛行器再將飛行器連接至 DJI Assistant 2（消費級無人機系列）調參軟體，即可讀取飛行資料。

6.5 售後保固資訊

請瀏覽 DJI 官網 <https://www.dji.com/support> 以瞭解最新的售後保固資訊。



WeChat 掃描
取得技術支援

本手冊如有更新，恕不另行通知。
請在 DJI 官方網站查詢最新版本



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

如果您對說明書有任何疑問或建議，請透過以下電子郵件地址與我們聯絡：

DocSupport@dji.com。

DJI 和 DJI NEO 是大疆創新的商標。

Copyright © 2025 大疆創新 版權所有。