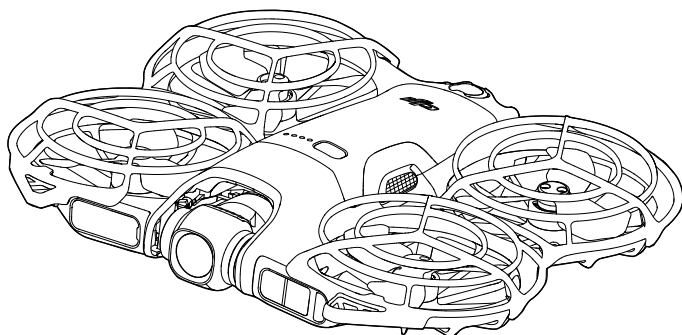




用户手册

v1.0 2025.10





本手册版权和所有权属深圳市大疆创新科技有限公司及其关联方（统称“DJI”）所有，任何人（及单位）未经 DJI 书面授权，不得以复制、扫描储存、传播、转印、出售、转让、更改内容等任何方式自行或供他人使用本手册的全部或部分内容。本手册及其内容仅用于操作和使用本产品，不得用作其他用途。

快速搜索关键词

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

点击目录跳转

通过目录了解文档的内容结构，点击标题即可跳转到相应页面。

打印文档

本文档支持高质量打印。

阅读提示

符号说明

⚠ 重要注意事项

💡 操作、使用提示

📖 词汇解释、参考信息

使用建议

DJI™ 提供了教学视频和以下文档资料：

1. 《安全概要》
2. 《快速入门指南》
3. 《用户手册》

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

获取教学视频

点击以下链接或扫描二维码观看教学视频，确保正确、安全地使用本产品。



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

下载 DJI Fly App

请务必连接 DJI Fly App 使用本产品。扫描二维码以获得下载地址。



💡 • 带屏遥控器已内置 DJI Fly App。使用不带屏遥控器，需自行下载 DJI Fly App 至移动设备后使用。

- 查看 DJI Fly App 支持的 Android 和 iOS 系统版本，请访问 <https://www.dji.com/downloads/djiapp/dji-fly>。
 - App 界面将持续更新，实际呈现效果及包含功能以所使用的 App 版本为准。
 - App 登录有效期为 90 天，到期自动退出登录，请留意 App 提示并联网登录。
 - 为保证飞行安全，未连接、未登录 App，以及中国大陆地区用户未绑定手机完善注册信息进行飞行时，飞行器将被限高 30 m，限远 50 m。
 - 在中国大陆地区使用飞行器的用户，需根据中国民用航空局的相关规定完成实名登记，请通过民航局无人机实名登记系统登记，或直接在 App 中进行登记操作。如需了解更多信息，请访问 <https://uas.caac.gov.cn>
-

下载调参软件

通过以下地址下载 DJI ASSISTANT™ 2（消费机系列）调参软件：

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



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

目录

阅读提示	3
符号说明	3
使用建议	3
获取教学视频	3
下载 DJI Fly App	3
下载调参软件	4
1 产品概述	10
1.1 首次使用	10
准备飞行器	10
准备 DJI RC-N3	11
准备 DJI 飞行眼镜 N3 和 DJI 穿越摇杆 3	12
开启飞行眼镜	12
佩戴飞行眼镜	13
准备 DJI 穿越摇杆 3	14
激活	14
固件升级	15
准备 DJI Neo 2 数字图传模块	15
1.2 部件名称	17
飞行器	17
DJI RC-N3 遥控器	17
DJI 飞行眼镜 N3	18
DJI 穿越摇杆 3	19
2 飞行安全	21
2.1 飞行限制	21
GEO 地理围栏系统	21
飞行限制功能	21
高度和距离限制	21
限飞区	22
飞行解禁	23
2.2 飞行环境要求	23
2.3 飞行前检查	24
3 飞行操作	26
3.1 掌上操控	26
使用注意事项	26
切换模式和设置参数	27
掌上起飞和智能拍摄	28
手势操控	29

	寻掌降落	31
3.2	手机 App 操控	32
	使用注意事项	33
	连接 DJI Neo 2	33
	语音控制	34
3.3	遥控器操控	34
	自动起飞	34
	自动降落	34
	手动启动/停止电机	34
	启动电机	34
	停止电机	35
	空中停机	35
	操控飞行器	35
	飞行步骤	36
	智能飞行功能	37
	焦点跟随	37
	一键短片	39
	定速巡航	40
	App 收音	41
3.4	沉浸式体感操控	41
	基础飞行	41
	起飞、刹停、降落	43
	控制飞行器前进和后退	43
	调整飞行器的航向	44
	控制飞行器斜向升降	45
	控制云台相机	45
	头部追踪	46
	花式飞行	46
	横移	48
	180°漂移	48
	空翻	48
3.5	航拍提示和技巧	49
4	飞行器	51
4.1	飞行档位	51
4.2	飞行器状态指示灯	51
4.3	自动返航	52
	使用注意事项	53
	高级智能返航	54
	触发方式	54
	返航过程	55
	返航路线设置	55

	降落保护	57
4.4	感知系统	58
	使用注意事项	58
4.5	高级辅助飞行系统	60
	使用注意事项	60
	降落保护	60
4.6	螺旋桨与桨叶保护罩	61
	拆卸与安装	61
	使用注意事项	65
4.7	智能飞行电池	66
	使用注意事项	66
	安装与拆卸	67
	使用智能飞行电池	68
	充电	69
	使用充电器	69
	使用充电管家	69
	充电保护提示信息	71
4.8	云台相机	72
	云台使用注意事项	72
	云台角度	73
	云台模式	73
	相机使用注意事项	73
4.9	影像存储及导出方式	73
	存储	73
	导出	74
4.10	手机快传	74
5	DJI RC-N3	76
5.1	遥控器操作	76
	开启与关闭	76
	充电	76
	控制云台相机	76
	飞行挡位切换开关	77
	急停/智能返航按键	77
	自定义功能按键	77
5.2	遥控器电量指示灯	77
5.3	遥控器提示音	78
5.4	遥控器通信范围	78
5.5	对频	79
6	附录	81
6.1	参数	81

6.2	适配性	81
6.3	固件升级	81
6.4	飞行数据	82
6.5	DJI Neo 2 噪声测试结果	82
6.6	售后保修信息	82

产品概述

1 产品概述

1.1 首次使用

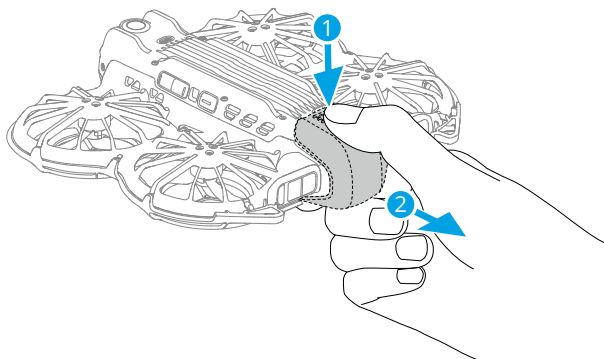
访问链接或扫描二维码观看教学视频。



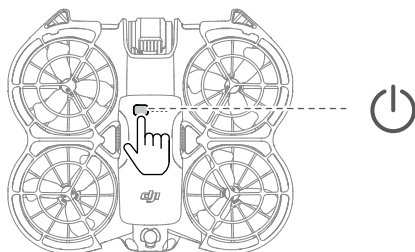
<https://www.dji.com/neo-2/video>

准备飞行器

移除云台保护罩。



先短按再长按电源按键，开启 DJI Neo 2。

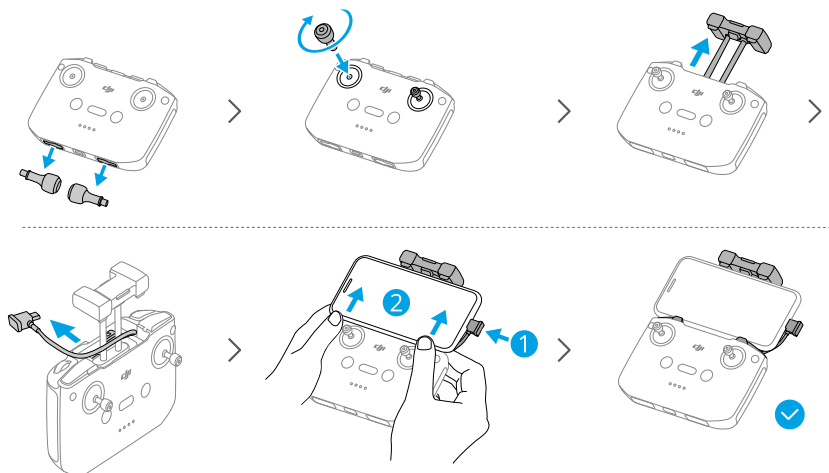


⚠️ • 推荐使用 DJI 官方提供的充电器给智能飞行电池充电，请访问 DJI 官网了解详情。

- 开启飞行器电源之前，确保云台保护罩已移除，以免影响飞行器自检。
- 不使用飞行器时，建议安装云台保护罩。

准备 DJI RC-N3

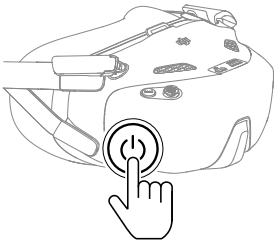
1. 取出位于摇杆收纳槽的摇杆，安装至遥控器。
2. 拉伸移动设备支架，并取出遥控器连接线手机端口（默认安装 USB-C 接口遥控器转接线，可根据移动设备接口类型更换相应接口的遥控器转接线）。将移动设备放置于支架后，将遥控器转接线插入移动设备。确保移动设备嵌入凹槽内，放置稳固。



- ⚠ • 连接安卓手机时，当系统弹出 USB 连接方式选项，请选择“仅充电”。选择其他选项有可能导致连接失败。
- 使用移动设备支架夹持移动设备时，务必压紧避免移动设备滑落。

准备 DJI 飞行眼镜 N3 和 DJI 穿越摇杆 3

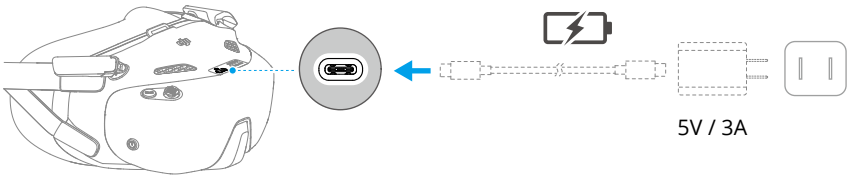
开启飞行眼镜



短按一次电源按键查看当前电量。
短按一次电源按键，再长按 2 秒以上开启、关闭电源。

闪灯方式	电量
 — 绿灯常亮	40-100%
 — 黄灯常亮	11-39%
 — 红灯常亮	1-10%

若设备电量不足，请使用 USB 充电器为设备充电。



充电过程中电量如下。

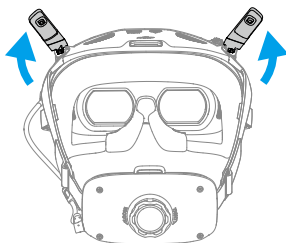
闪灯方式	电量
 — 黄灯呼吸	1-39%
 — 绿灯呼吸	40-99%
 — 绿灯常亮	100%

 • 使用飞行眼镜进行飞行并不能满足视距内飞行（VLOS）的要求，部分国家或地区要求飞行时邀请观察员协助观察飞行情况。请在遵循当地法规要求的前提下使用本产品。

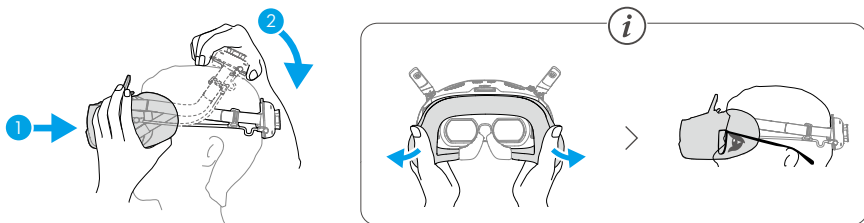
佩戴飞行眼镜

- ⚠️
- 收纳飞行眼镜时请折叠天线，挤压或碰撞可能会损坏天线。
 - 请勿撕扯或者用尖锐物品刮蹭眼镜面罩、电池仓内侧软托等部件。
 - 电源线不可拆卸，切勿用力拉扯电源线。

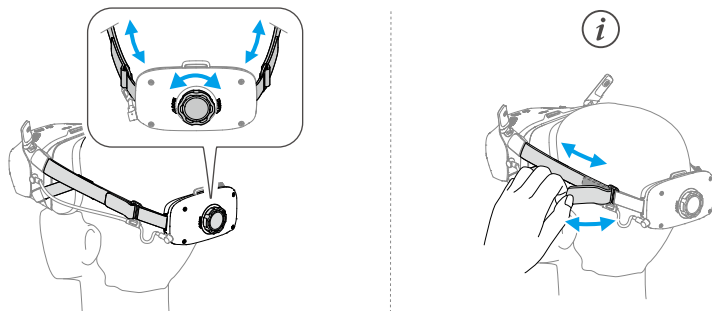
1. 展开天线。



2. 开机后，佩戴飞行眼镜。

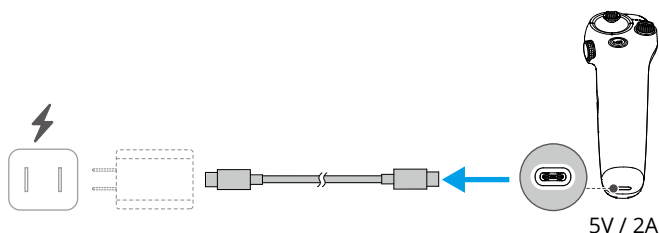


3. 旋转电池仓后的头带调节旋钮调整头带松紧度。



准备 DJI 穿越摇杆 3

短按一次电源按键，电量指示灯亮起显示当前电量。若电量不足请给遥控设备充电。



激活

全新的产品必须通过 DJI Fly App 激活。激活过程中需要使用互联网。不同产品组合的激活方式有所不同，请根据你所购买的产品对应操作完成激活。

DJI Neo 2

先短按再长按电源按键，开启 DJI Neo 2。运行 DJI Fly，点击 App 首页右下角的**连接引导**，选择机型，根据界面提示完成连接及激活。

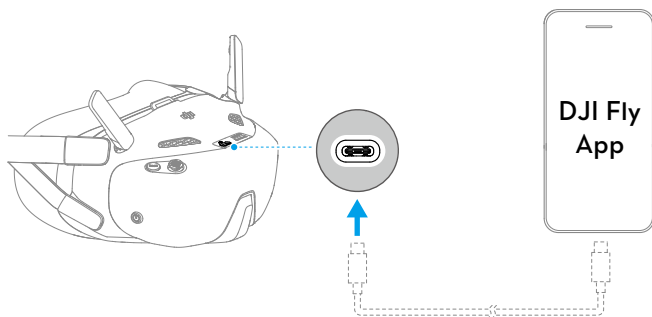
畅飞套装

先短按再长按电源按键，开启飞行器和遥控器。确保手机已连接至遥控器，运行 DJI Fly 并根据界面提示操作。

你也可以按照前述激活 DJI Neo 2 的方法直接连接飞行器与手机 App，激活飞行器。之后飞行器即可与遥控器一起使用。

体感畅飞套装

先短按再长按电源按键，分别开启飞行器、飞行眼镜和穿越摇杆电源。使用自备的手机数据线连接飞行眼镜至手机，运行 DJI Fly 并根据提示激活设备。若眼镜无法连接手机，请根据飞行眼镜界面提示操作。



固件升级

若激活设备后，DJI Fly 提示有新固件可升级，推荐按照 DJI Fly 提示进行升级，否则部分功能可能无法使用。

准备 DJI Neo 2 数字图传模块

- 使用遥控器和体感操控前，务必安装 DJI Neo 2 数字图传模块牢固安装至飞行器。
- 当购买套装时，设备出厂时已经完成对频，开机后可直接使用。其他情况下请参考以下内容安装 DJI Neo 2 数字图传模块并对频。

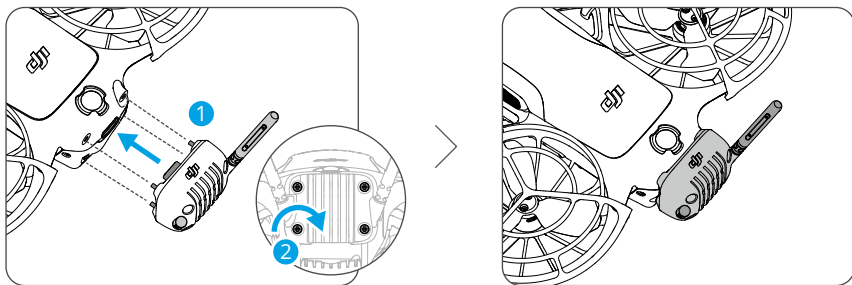


点击链接或扫描二维码观看教学视频。



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

安装



- ⚠️ • 请使用飞行器包装内提供的螺丝刀拆装螺丝。规格不符的螺丝刀可能会损坏螺丝。
 - 本产品不支持热插拔，确保安装到位后再开启飞行器。
 - 避免对天线施加外力，以防变形。
 - 每飞行 30 小时（约 60 次）需检查 DJI Neo 2 数字图传模块螺丝是否有松动，确保螺丝拧紧。
-
- 💡 • 安装后，可以直接通过模块的 USB-C 接口为飞行器充电，或将其连接至电脑，无需拆卸。

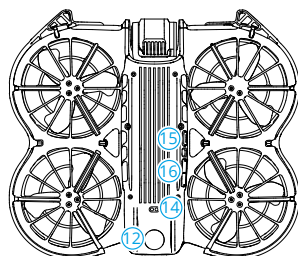
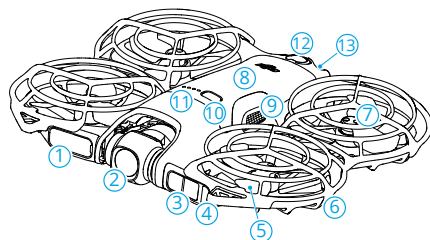
对频

1. 开启飞行器，等待系统完成自检。
2. 开启手机蓝牙及 Wi-Fi 功能，并开启定位服务。
3. 在 App 首页，点击界面右下角的**连接引导**，选择飞行器机型，选择相应的连接方式后根据提示完成与飞行器对频。

- 💡 若无法进入对频状态，请确保螺丝安装牢固后重启飞行器。

1.2 部件名称

飞行器

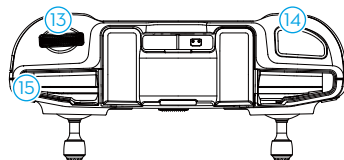
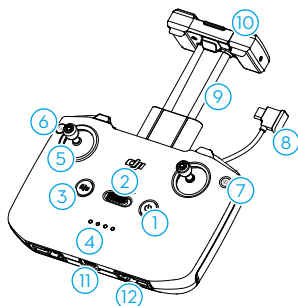


- | | |
|--------------------------|-----------------------------|
| 1. 显示屏 | 9. 电池卡扣 |
| 2. 云台相机 | 10. 电源按键 |
| 3. 前视激光雷达 ^[1] | 11. 电池电量指示灯 |
| 4. 状态指示灯 | 12. 全向单目视觉系统 ^[2] |
| 5. 螺旋桨 | 13. 充电/调参接口 (USB-C) |
| 6. 桨叶保护罩 | 14. 下视红外传感系统 |
| 7. 电机 | 15. 起飞按键 |
| 8. 智能飞行电池 | 16. 切换按键 |

[1] 前视激光雷达发射器符合 Class 1 人眼安全要求。

[2] 全向单目视觉系统具备水平全向和上方障碍物感知能力。

DJI RC-N3 遥控器



- | | |
|-------------|--------------|
| 1. 电源按键 | 3. 急停/智能返航按键 |
| 2. 飞行挡位切换开关 | 4. 电量指示灯 |

5. 摇杆

6. 自定义功能按键^[1]

7. 拍照/录像切换按键

8. 遥控器转接线

9. 移动设备支架

10. 天线
11. 充电/调参接口 (USB-C)

12. 摇杆收纳槽

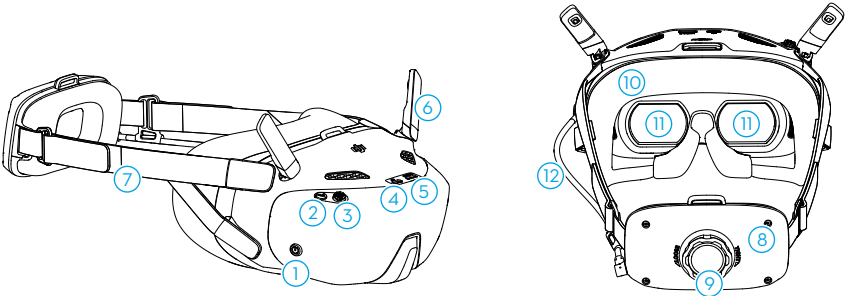
13. 云台俯仰控制拨轮

14. 拍照/录像按键

15. 移动设备凹槽

[1] 在 DJI Fly 飞行界面，点击 *** > 操控 > 遥控器自定义按键，可查看并设置功能。

DJI 飞行眼镜 N3



1. 电源按键

2. 返回按键

3. 五维按键

4. USB-C 接口

5. microSD 卡槽

6. 天线
7. 头带

8. 电池仓

9. 头带调节旋钮

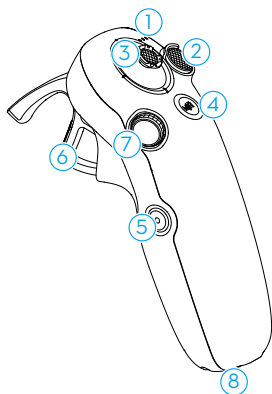
10. 面罩

11. 镜片

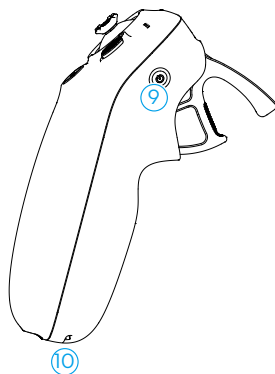
12. 电源线

💡 • 连接飞行眼镜与手机/电脑时，若设备无反应，请在眼镜菜单中选择**设置 > 关于**，进入 OTG 有线连接模式。如果连接后设备仍无反应，请尝试更换数据线。

DJI 穿越摇杆 3



1. 电量指示灯
2. Lock 按键
3. 摇杆
4. 挡位按键
5. 拍摄按键



6. 油门扳机
7. 拨轮
8. 充电/调参接口 (USB-C)
9. 电源按键
10. 挂绳孔

飞行安全

2 飞行安全

安装准备完成后，请先进行飞行培训或训练。飞行前请根据下列飞行要求和限制，选择合适的飞行环境。飞行时需严格遵守当地法律法规，切勿超过安全飞行高度。飞行前务必阅读《安全概要》以了解安全注意事项。

2.1 飞行限制

GEO 地理围栏系统

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

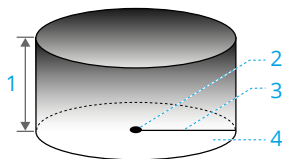
飞行限制功能

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

高度和距离限制

最大高度用于限制飞行器的飞行高度，最远距离用于限制飞行器的飞行距离。可在 DJI Fly App 中设置。

-
- 💡 • 使用掌上操控及手机 App 操控时，飞行器飞行的最大高度为 60 m，不限制最远距离。无需在 DJI Fly App 中设置。以下描述适用于飞行器搭配遥控设备使用的场景。
-



1. 最大高度
2. 返航点（水平位置）
3. 最远距离
4. 起飞时飞行器的高度

卫星定位信号佳

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

卫星定位信号不佳

	飞行限制	DJI Fly App
最大高度	- 环境光线正常时，限飞高度为相对起飞点高度 30 m。 - 环境光线过暗且下视红外传感器生效时，限飞高度为相对地面 2 m。 - 环境光线过暗且下视红外传感器失效时，限飞高度为相对起飞点高度 30 m。	提示已达到最大限飞高度
最远距离	无限制，无提示。	

- 
 - 每次开机过程中，若出现过一次卫星定位信号等级大于或等于 2 时，限飞高度的限制将自动解除，此卫星定位信号再次变弱时飞行器将不受高度限制。
 - 飞行器由于惯性冲出设置的飞行范围后，遥控器仍有控制权，但无法控制飞行器飞得更远。

限飞区

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

飞行解禁

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

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

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

2.2 飞行环境要求

1. 恶劣天气下请勿飞行，如大风、下雪、下雨、有雾天气等。
2. 选择开阔、周围无高大建筑物的场所作为飞行场地。大量使用钢筋的建筑物会影响指南针工作，而且会遮挡卫星定位信号，导致飞行器定位效果变差甚至无法定位。若飞行器与遥控设备一起使用，起飞后确保听到语音提示“返航点已刷新”再继续飞行。若在建筑物附近起飞，返航点精度无法保证，因此自动返航过程中，请时刻留意飞行器当前位置，当飞行器接近返航点时，建议取消自动返航，手动控制飞行器降落至合适位置。
3. 请保持视距内飞行，避免山体 and 树林遮挡卫星定位信号；如需进行超视距飞行，请确保飞行器状态良好、用户具备相应资质、运行符合当地法规对超视距飞行的要求。飞行时，远离障碍物、人群、水面（建议距离水面 1 m 以上）等，并尽量避开机场，高速公路，地铁站以及市区等区域，除非根据当地法规获得相关许可或批准。
4. 卫星定位信号弱时，请在光照良好的环境中飞行。环境光线暗可能导致视觉系统无法正常工作。仅限日间飞行。
5. 请勿在有高压线，通讯基站或发射塔等区域飞行，以免信号受到干扰。
6. 在高海拔地区飞行，由于环境因素导致飞行器电池及动力系统性能下降，飞行性能将会受到影响，请谨慎飞行。飞行请勿超出规格要求的海拔高度。
7. 飞行器刹车距离受飞行环境海拔影响，海拔越高，刹车距离越大。在高海拔地区飞行时，应预留足够的刹车距离，以保障飞行安全。
8. 在南北极圈内飞行器无法使用卫星定位飞行，可以使用视觉系统飞行。
9. 请勿在移动的物体表面起飞（例如行进中的汽车、船只）。
10. 请勿在纯色物体表面或有强烈反光的物体表面起飞（例如车顶）。
11. 在沙漠、沙滩表面起飞需小心，避免沙尘进入飞行器内部。
12. 请勿在易燃易爆的环境中使用飞行器。
13. 请在干燥环境中使用飞行器及其相关配套设备。

14. 请勿在以下场景使用飞行器及其相关配套设备，例如事故现场、火灾、爆炸、洪灾、海啸、雪崩、山地滑坡、地震、粉尘环境、沙尘暴，操作时避免盐雾和霉菌侵蚀。
15. 请勿在鸟群周围飞行。

2.3 飞行前检查

1. 移除云台保护罩。
2. 智能飞行电池和螺旋桨、桨叶保护罩是否正确安装。
3. 遥控器、智能飞行电池以及移动设备是否电量充足。
4. 电源开启后相机和云台是否正常工作。
5. 开机后电机是否能正常启动。
6. 确保云台相机、视觉系统摄像头以及各传感器清洁。
7. 使用遥控器或体感操控前，确保 DJI Neo 2 数字图传模块已牢固安装至飞行器。
8. 若仅使用掌上操控，确保 DJI Neo 2 与你携带的手机曾通过 Wi-Fi 连接 DJI Fly，且 App 当前可正常运行。
若使用遥控器，确保遥控器和 DJI Fly 正常运行。
9. 确保已在 DJI Fly 中或飞行眼镜（如使用）设置好避障行为，已根据当地法律法规设置好**最大高度、最远距离以及返航高度**。
10. 请勿安装非官方认证配件或者外挂设备，否则可能导致产品损坏或安全事故。

飞行操作

3 飞行操作

DJI Neo 2 支持多种操控方式，以满足不同场景和使用需求。飞行前务必确保熟悉各操控方式的注意事项及使用方法。

- ⚠️ • 飞行过程中切勿拍打 DJI Neo 2，以免其位置漂移发生碰撞。
- 请勿在剧烈晃动、拍打 DJI Neo 2 或发生碰撞后立刻飞行，可能会导致 DJI Neo 2 无法稳定飞行。

3.1 掌上操控



点击链接或扫描二维码观看教学视频。



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

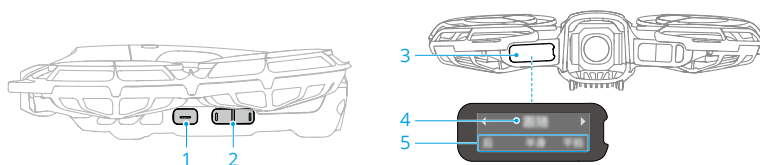
掌上操控时，可以使用掌上起降，通过 DJI Neo 2 机身按键可实现多种智能拍摄。DJI Neo 2 将在确认拍摄目标后自动完成飞行及拍摄。通过 Wi-Fi 连接至 DJI Fly App 可调整各模式的参数。此处以默认设置为例进行说明。

使用注意事项

- 💡 • 使用掌上操控前，请先关闭与飞行器连接的遥控设备及飞行眼镜。
- ⚠️ • 确保飞行场景满足飞行环境要求，异常或紧急情况下可以及时操控取回 DJI Neo 2。对于 DJI 可能无法分析事故情况的情况，将可能无法提供保修售后服务。
- 每次使用掌上操控前，务必确保飞行器与你携带的手机曾通过 Wi-Fi 连接 DJI Fly。当仅使用掌上操控时，若飞行器在空中发生异常或故障，在飞行器与手机之间 Wi-Fi 信号良好的情况下，可在手机 DJI Fly App 中通过 Wi-Fi 连接飞行器进行手动操控，避免发生意外。若手机因 Wi-Fi 断开等原因无法连接，请使用与飞行器对频过的遥控器开机，以接管飞行器。
- 务必确保周围环境空旷、无遮挡、无信号干扰。
- 掌上操控时，DJI Neo 2 飞行的最大高度为 60 m。为确保安全，请保持在可控区域视距内飞行。

- 以下场景飞行器将自动降落，务必注意使用环境，避免飞行器降落丢失或损坏。
 - 严重低电量；
 - 定位功能失效进入姿态模式；
 - DJI Neo 2 发生轻微碰撞，但未导致其坠落。
- 使用掌上起降时，务必遵守以下各项：
 - 尽量在无风环境中进行操作。
 - 从下方捏住机身两侧，切勿将手指伸入桨叶保护罩及螺旋桨转动范围内，避免手指接触桨叶划伤。
 - 请勿在手掌或人体移动时进行起飞或降落操作，否则可能导致 DJI Neo 2 漂移并发生碰撞。降落时移动手掌还可能导致 DJI Neo 2 无法安全停架。
 - 切勿抛飞飞行器。
 - 切勿用手抓取飞行中的飞行器。
 - 掌上降落时，手掌置于飞行器正下方中心位置，避免飞行器降落后从手掌掉落。
 - 在环境光线充足和地面纹理丰富的场景起飞。请勿从当前环境飞向光线差异较大的场所。
 - 若飞行器未能成功执行掌上起降，请按照飞行器语音播报提示排查问题或连接至 DJI Fly App 查看详情。根据最近一次连接至 App 时 App 界面的显示语言，语音播报将对应支持普通话或英文。暂不支持其他语言。

切换模式和设置参数



- | | |
|---------|---------|
| 1. 起飞按键 | 4. 拍摄模式 |
| 2. 切换按键 | 5. 拍摄参数 |
| 3. 显示屏 | |

切换模式

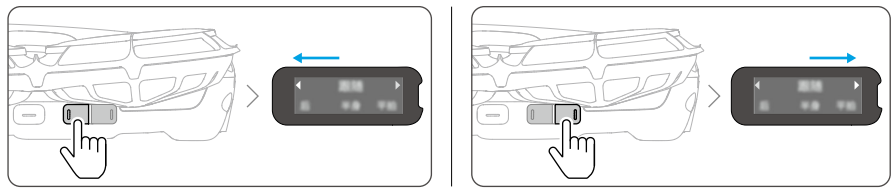
首次开机默认为跟随模式。短按切换按键可切换至渐远、环绕*等其他模式。

切换模式后飞行器将语音播报当前所选模式，同时显示屏上显示当前模式及参数。

* 通过 App 操控时支持选择更多智能拍摄模式。需将飞行器固件升级至最新版本，否则部分模式可能无法使用。

设置参数

- 1. 长按切换按键 2 秒，进入参数设置状态。显示屏闪烁的项目为当前可设置项。
- 2. 短按切换按键的左/右侧，可向左/右切换当前选中项的数值。

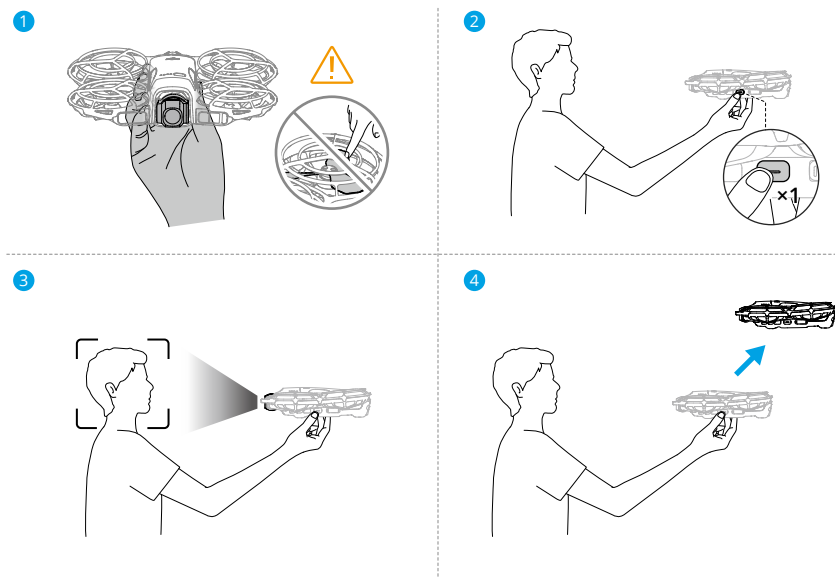


- 3. 再次长按切换按键，可切换至下一个设置项。
- 4. 短按起飞按键，可保存当前设置并退出。

掌上起飞和智能拍摄

- ⚠️ • 使用智能拍摄时，请务必遵守当地的法律法规对隐私权的规定。
- 智能拍摄的目标仅支持人物，不支持其他物体。
- 掌上起降适用于掌上操控、手机 App 操控和遥控器操控。区别在于，使用遥控器操控时，不支持掌上操控的智能拍摄模式，也无需在起飞时确认拍摄目标。

- 1. 开启 DJI Neo 2，保持 DJI Neo 2 静止不动，等待系统完成自检。
- 2. 确保已根据设置的距离、高度等参数预留足够飞行空间。短按切换按键选择所需模式。
- 3. 按照以下步骤掌上起飞：



- a. 掌上起飞需要对拍摄目标进行确认。从下方捏住机身两侧，相机朝向拍摄目标。留意相机不被手遮挡，没有障碍物妨碍起飞。

⚠️ • 手指切勿伸入螺旋桨转动范围内。

- b. 伸出手臂，让相机朝向拍摄目标并保持静止。

短按起飞按键，飞行器语音播报拍摄模式及倒计时，然后自动起飞。倒计时结束前，短按一次起飞按键可取消掌上起飞。

- 💡 • 拍摄目标受遮挡或环境光线不合适可能导致起飞失败。
- 使用掌上起飞时，飞行器起飞后将自动后退一小段距离。请留意飞行器后方，确保飞行安全。

4. DJI Neo 2 按照所选智能拍摄模式及参数启动录像或拍照。

5. 将 DJI Neo 2 连接至 DJI Fly 可查看拍摄素材并生成短片。

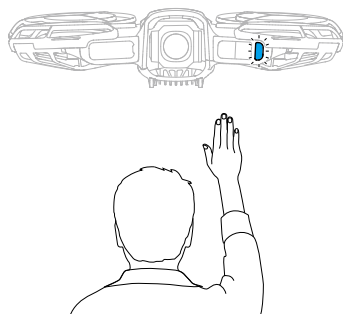
手势操控

在跟随和聚焦模式下可使用手势调整飞行器位置。

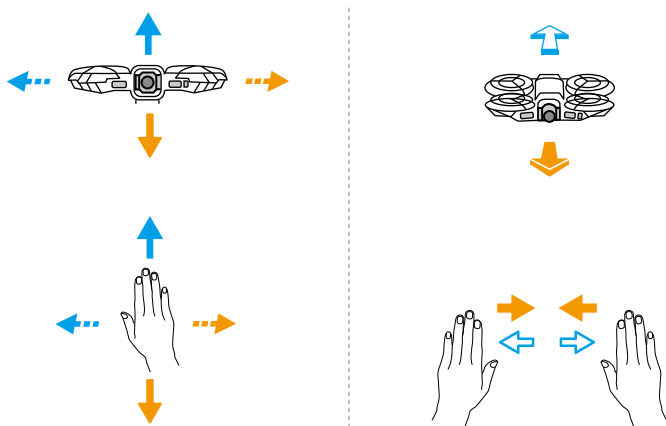
- 💡 • 手势操控默认关闭，首次使用时，需将飞行器连接至 DJI FlyApp 并指引完成教学以方可解锁此功能。

- 使用手势操控需满足以下所有条件：
 - ◆ 操控权限仅限于当前被跟随或聚焦的目标。
 - ◆ 飞行器与手掌的水平距离保持在 2-5 米内。
 - ◆ 请确保操控者身体完整且清晰地出现在飞行器画面中，避免被遮挡。
 - ◆ 请将手指伸直，并避免佩戴过厚或连指的手套。

面向飞行器镜头举起手掌，状态指示灯蓝色亮起即可通过手势操控飞行器。

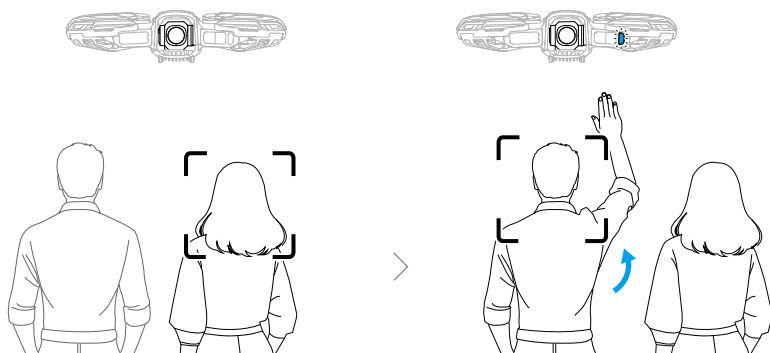


- 上下左右移动手掌，飞行器跟随手掌方向移动。
- 举起双手，状态指示灯蓝色双闪一次后，双手靠近或远离并保持，可控制飞行器持续前进或后退。



- 握拳或放下手臂，指示灯蓝色熄灭，此时退出手势操控，飞行器保持悬停。后续跟随将以调整后的方向及距离进行跟随。
- 若要切换跟随目标，原目标需退出手势操控并保持静止。新目标需站立在原目标旁边（距离不超过半个身位），朝向飞行器伸出单手并保持 2 秒以上，即可完成切换。

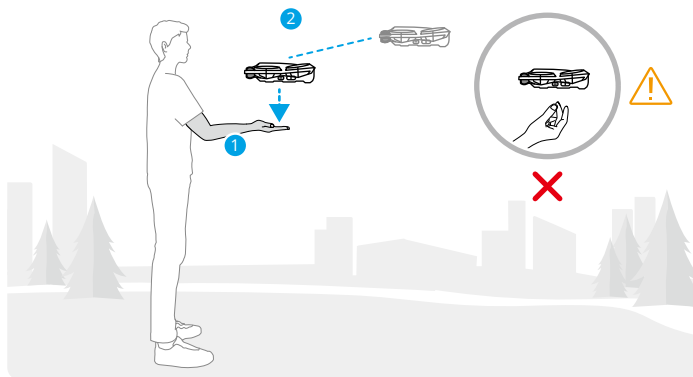
切换成功后，指示灯蓝色常亮，飞行器将跟随新目标。



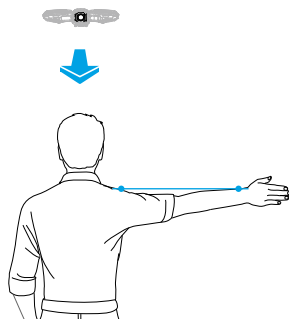
- ⚠️ • 飞行器无法避开运动中的人、动物、车等，使用手势操控时请注意周围环境确保飞行安全。
- 飞行器无法避开细小障碍物（如电线或细小树枝）、透明物体（如玻璃或水面）或纯色物体（如白色墙面），请注意避免在此类场景使用手势操控。
 - 光照过暗或过亮均可能导致手势操控无法成功触发。请在适宜的光照环境（5-100,000 lux）下使用手势相关功能。

寻掌降落

确保飞行器已稳定悬停。拍摄目标面向飞行器，伸出一只手，手掌高度须低于飞行器高度，保持手掌水平并静止，手指完全伸直，等待飞行器返航并降落到手掌上。



若飞行器距离较远，可先面向飞行器侧向平举起一只手召回飞行器。待飞行器靠近后再伸出手掌，等待飞行器降落到手掌上。



- ⚠️ • 掌上降落时，注意手指需完全伸直，避免指尖或指腹进入到螺旋桨转动范围内。切勿使用起飞时相同方式抓取降落中的飞行器机身两侧。
 - 寻掌降落时，飞行器与手掌的水平距离应该保持在 2-5 m 内，垂直距离应该保持在 2 m 内。
 - 若近距离寻掌降落无响应，此时可以通过手势操控调整飞行器位置或移动自身位置以避开视觉盲区，然后重试。
 - 单臂侧平举召回时，飞行器与手臂的水平距离应该保持在 10 米内。举起时手臂需要完全伸直，请勿同时举起双臂。
-
- 💡 • 掌上降落时，飞行器可能会先上升一小段高度，然后再降落于手掌。在此过程中请保持手掌水平伸直并且静止。
 - 对于跟随、聚焦模式，拍摄过程中若相机无法确认拍摄目标，飞行器将原地悬停。你可以使用曾经与飞行器通过 Wi-Fi 连接过的手机，运行 DJI Fly 连接空中的飞行器。进入遥控页面，确保拍摄已停止，然后在模式列表中选择**手动操控**，使用虚拟摇杆操控飞行器降落。

3.2 手机 App 操控



点击链接或扫描二维码观看教学视频。



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

手机 App 操控时，通过 Wi-Fi 直接将 DJI Neo 2 连接至手机上的 DJI Fly App，使用手机操控 DJI Neo 2。手机 App 操控方式下，掌上操控的全部功能依然有效。在 App 中可以进行各项设置、实现智能拍摄。同时，App 还支持手动操控、App 收音、语音控制等功能。

使用注意事项

- 💡 • 使用手机 App 操控前，请确保：
 - 已关闭所有连接中的遥控设备，以将图传画面切换至手机 App。
 - 已关闭其他曾连接过飞行器的手机的蓝牙和 Wi-Fi，以防飞行器连接被抢占。
- 手机 App 操控时飞行器支持自动返航，查看[自动返航](#)了解详情。
- ⚠️ • 务必确保周围环境空旷、无遮挡、无信号干扰。否则可能导致 App 与 DJI Neo 2 连接断开，影响飞行安全。
 - 手机 App 操控时，DJI Neo 2 飞行的最大高度为 60 m。为确保安全，请保持在可控区域视距内飞行。
 - 以下场景 DJI Neo 2 将自动降落，务必注意使用环境，避免 DJI Neo 2 降落丢失或损坏。
 - 严重低电量；
 - 定位功能失效进入姿态模式；
 - DJI Neo 2 发生轻微碰撞，但未导致其坠落。

连接 DJI Neo 2

1. 开启 DJI Neo 2，等待系统完成自检。
2. 开启手机蓝牙及 Wi-Fi 功能，并开启定位服务。
3. 在 App 首页，点击界面右下角的[连接引导](#)，选择机型，选择[手机 Wi-Fi 飞行](#)。
4. 在搜索结果中选择设备进行连接，连接成功后将进入遥控页面。注意首次连接手机和 DJI Neo 2 时，需要长按 DJI Neo 2 电源按键进行确认。

- 💡 • 在 DJI Fly App 首页点击手机快传或 Wi-Fi 连接卡片，亦可进行 Wi-Fi 连接。

- 如需更换与 DJI Neo 2 连接的手机，先关闭当前手机的蓝牙和 Wi-Fi 功能，然后再进行新手机与 DJI Neo 2 的连接操作。
-

语音控制

在遥控页面，点击实时画面下方右侧的  开启语音控制，说出语音指令即可控制 DJI Neo 2。在弹出的窗口中点击相应按键可查看常用指令。语音指令支持自然语言输入。

-  • 根据 App 界面的显示语言，语音控制的指令将对应支持普通话或英文。
 - 使用语音控制时，请调高手机音量，以获得最佳体验。
-

3.3 遥控器操控

自动起飞

1. 打开 DJI Fly App，进入飞行界面。
2. 根据界面提示，进行飞行前检查。
3. 确认安全起飞条件后，点击 ，长按按钮确定起飞。
4. 飞行器自动起飞，并于距离地面一定高度处悬停。

自动降落

1. 确认安全降落条件后，点击 ，长按  确定进入自动降落。
2. 飞行器下降过程中，通过点击  可退出自动降落过程。
3. 视觉系统正常工作时，降落保护生效。
4. 飞行器降落至地面并自动关闭电机。

-  • 请选择合适的场地降落。
-

手动启动/停止电机

启动电机

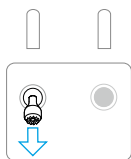
执行以下任意一种掰杆动作（同时向内或同时向外）可启动电机。电机起转后，请马上松开摇杆。



停止电机

电机起转后，有两种停机方式：

方法一：飞行器着地之后，将油门杆推到低的位置并保持直至电机停止。



方法二：飞行器着地之后，执行以下任意一种掰杆动作并保持直至电机停止。



空中停机

⚠️ • 空中停机将造成飞行器坠毁。

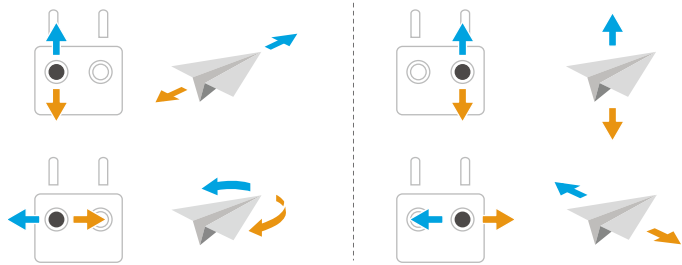
DJI Fly App 中，**允许空中紧急停桨**的默认设置为**仅故障时**，即仅当飞行器在空中检测到严重故障（如：空中受到撞击、飞行器不受控制急速上升或下降、飞行器姿态不受控制连续翻滚、电机堵转等）时，执行掰杆动作 2 秒可以停止电机。**允许空中紧急停桨**也可设置为**任意时刻**，即任何时候执行掰杆动作均可以停止电机，请谨慎选择。

操控飞行器

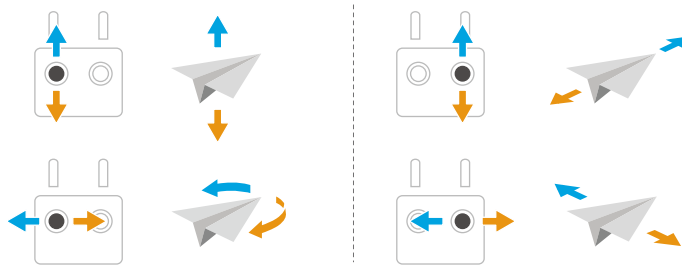
使用遥控器摇杆可控制飞行器飞行，遥控器摇杆操控方式分为日本手、美国手和中国手，如下图所示。

遥控器出厂时默认操控模式为美国手（Mode 2），本手册以美国手（Mode 2）为例说明遥控器的操控方式。打杆幅度越大，飞行器的速度越快。

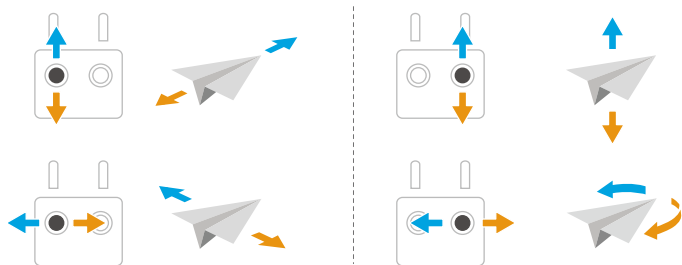
日本手（Mode 1）



美国手（Mode 2）



中国手（Mode 3）



飞行步骤

⚠️ • 请勿在光线过亮或过暗的情况下使用遥控器或移动设备操控飞行器。用户有责任正确调整显示屏亮度，并在飞行操作期间注意避免阳光直射屏幕。

1. 执行飞行前检查。
2. 把飞行器放置在平整开阔地面或平稳固定的平面上，用户面朝机尾。

3. 开启遥控器和飞行器。
4. 运行 DJI Fly App，进入飞行界面。
5. 等待飞行器自检完成，DJI Fly 无异常提示即可启动电机。
6. 往上缓慢推动油门杆，让飞行器平稳起飞。
7. 下拉油门杆使飞行器下降。
8. 落地后，将油门杆拉到最低的位置直至电机停止。
9. 停机后依次关闭飞行器和遥控器电源。

- 💡 • 使用遥控器时，支持通过短按 DJI Neo 2 机身的起飞按键掌上起飞。降落时支持掌上降落。不支持掌上操控的智能拍摄模式。相关使用注意事项及操作步骤与掌上操控相似，区别在于起飞时无需确认拍摄目标。详见[掌上操控](#)章节。

智能飞行功能

焦点跟随

- 💡 • 使用焦点跟随时，飞行器不会自动拍摄，需手动控制飞行器拍照或录像。

聚焦

相机始终朝向拍摄目标。

当避障行为设置为**绕行**或**刹停**，且光照等环境条件满足视觉系统需求时，飞行器检测到障碍物时表现同避障行为设置一致。

- ⚠️ 运动挡时无避障。

支持目标：

- 静止目标
- 动态目标（特指人、车）

环绕

飞行器环绕拍摄目标飞行。

当光照等环境条件满足视觉系统需求时，飞行器检测到障碍物时表现均为绕行，与飞行挡位和避障行为设置无关。

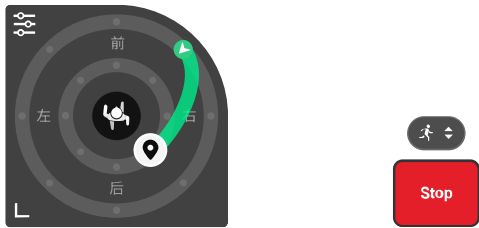
支持目标：

- 静止目标
- 动态目标（特指人、车）

跟随

飞行器跟随拍摄目标。

点击或滑动罗盘，可切换跟随方向，飞行器将从当前位置  沿着生成的轨迹自动飞行至所选跟随方向  保持跟随，也可手动打杆调整跟随方向、高度和距离。点击焦点跟随设置图标 ，可在 App 中设置不同的跟随参数。



当光照等环境条件满足视觉系统需求时，飞行器检测到障碍物时表现均为绕行，与飞行挡位和避障行为设置无关。

支持目标：

动态目标（特指人、车），自动跟随目标仅支持人和车。

当拍摄目标为人时，飞行器可自动匹配不同拍摄场景。用户也可点击拍摄场景图标 ，手动切换拍摄场景。飞行器会根据场景匹配相应的跟随参数。

 • 请勿在滑雪时手动将拍摄场景设置为标准或骑行，否则跟随效果和飞行安全将无法保证。

使用跟随功能时，飞行器与目标的支持跟随范围如下：

跟随目标	人	车
水平距离	4-20 m	4-50 m
高度	0.5-15 m	0.5-50 m

 • 如果开始跟随时，飞行器与目标的水平距离或高度不在支持的范围内，飞行器将自主飞行到支持的范围内。

• 支持的动态目标运动速度建议不能大于 12 米/秒，否则飞行器将无法跟随。

使用注意事项

 • 飞行器无法避开运动中的人、动物、车等，使用焦点跟随时请注意周围环境确保飞行安全。

- 飞行器无法避开细小障碍物（如电线或细小树枝）、透明物体（如玻璃或水面）或纯色物体（如白色墙面），请注意避免在此类场景使用焦点跟随。
- 飞行器在拍摄目标后方跟随时，请避免目标高速急停，否则飞行器可能因惯性无法及时刹停而发生碰撞。
- 时刻准备在紧急情况下短按遥控器急停按键或点击 **Stop** 以手动控制飞行器。
- 在以下场景需谨慎使用焦点跟随：
 - 被跟随物体在非水平地面上移动；
 - 被跟随物体在移动时发生大幅度的形变；
 - 被跟随物体被长时间遮挡或位于视线外；
 - 被跟随物体在沙漠等大面积纯色区域；
 - 被跟随物体与周围环境颜色或图案非常相近；
 - 环境特别暗（光照小于 5 lux）或者特别亮（光照大于 100,000 lux）时。
- 使用焦点跟随模式时，请务必遵守当地的法律法规对隐私权的规定。
- 若飞行器自动匹配的跟随目标并非人、车，请谨慎选择。请勿选择儿童作为跟随目标。
- 支持的动态目标中，车特指轿车。请勿选择模型车等尺寸较小的车进行跟随。
- 跟随过程中，当跟随目标与其它物体重叠时可能导致跟随目标异常切换。

使用焦点跟随

使用焦点跟随功能前，请确保飞行器处于无障碍、无遮挡的开阔环境，且环境光线满足视觉系统需求。

点击飞行界面左侧的焦点跟随图标 ，或者在界面框选目标开启焦点跟随。开启后，再次点击焦点跟随图标  即可退出。

 使用过程中，短按遥控器急停按键可取消目标框选。

一键短片

一键短片包含多个子模式，飞行器可自动按照所选拍摄方式飞行并持续拍摄特定时长。

使用注意事项

-  使用彗星模式时，确保飞行器周围有足够空间。
- 请在开阔无遮挡、无障碍物的环境使用一键短片功能，并时刻注意飞行器路径上是否有人、动物、建筑物等障碍物。

- 始终注意来自飞行器四周的物体并通过手动操作来避免事故（如碰撞）及对飞行器的遮挡。
- 在以下场景下视觉系统无法正常工作，不建议使用一键短片：
 - 当被拍摄物体被长时间遮挡或位于视线外时；
 - 当被拍摄物体在积雪覆盖、沙漠等大面积纯色区域时；
 - 当被拍摄物体与周围的环境颜色或图案非常相近时；
 - 当被拍摄物体位于空中时；
 - 当被拍摄物体以较快速度移动时；
 - 环境特别暗（光照小于 5 lux）或者特别亮（光照大于 100,000 lux）时。
- 请不要在靠近建筑物、有遮挡等卫星定位信号不佳的地点使用一键短片，否则可能导致飞行器飞行轨迹不稳定等意外情况发生。
- 使用一键短片功能时，请务必遵守当地的法律法规对隐私权的规定。

使用一键短片

1. 点击飞行界面右侧拍摄模式入口，选择一键短片 .
2. 选择子模式后，点击或框选拍摄目标，成功选择目标之后，再点击 ，飞行器将按照所选模式自动飞行并拍摄，最后自动生成短视频，并在拍摄完成后返回至拍摄起始点。
3. 点击 ，或短按遥控器的急停按键，此时飞行器将会退出一键短片拍摄，并原地悬停。

定速巡航

定速巡航功能可锁定飞行器飞行速度或云台转动速度，使得操控更加简便，运镜更加平稳。定速巡航过程中，还可以叠加摇杆杆量（即打杆幅度）和拨轮输入，实现螺旋上升、云台旋转等丰富的运镜。

-  • 定速巡航下的避障状态跟随当前飞行挡位的避障状态，请注意飞行安全。

使用定速巡航

1. 将遥控器自定义按键的功能设置为定速巡航。
2. 打杆飞行时按下定速巡航快捷键，飞行器将以当前速度自动飞行。
3. 拨动遥控器拨轮控制云台角度时按下定速巡航快捷键，云台将在对应方向保持当前旋转速度自动旋转。



- 云台角度到达限时时，旋转将停止。
- 云台旋转过程中，若重新设置云台角度，云台执行相应设置后将继续旋转。

4. 短按遥控器的急停按键，或点击  可退出定速巡航。

App 收音

在 App 飞行界面，点击 *****> 拍摄**，开启 App 收音，并选择降噪效果。在飞行器拍摄视频时即可通过相应收音设备进行录音。实时画面将显示麦克风图标。

支持的收音设备包括手机内置麦克风、DJI Mic 2 及蓝牙耳机等。详见 [DJI Neo 2 官网下载页面《蓝牙设备兼容列表》](#)。部分蓝牙耳机可能存在录音兼容性问题，请在录制前测试效果。

-
-  • 拍摄时请勿熄屏或切换至其他 App。
-
-  • App 收音的开启和关闭仅可在未开始录像时进行设置。
 - 在 DJI Fly 的相册页面回放或下载视频时，App 收音录制的音频将会被自动合入视频文件。
-

3.4 沉浸式体感操控

-
-  • 本节介绍 DJI Neo 2 搭配 DJI 飞行眼镜 N3（简称飞行眼镜）及 DJI 穿越摇杆 3（简称穿越摇杆）的飞行操作。飞行眼镜及穿越摇杆的详细使用方法见各自的用户手册。
-

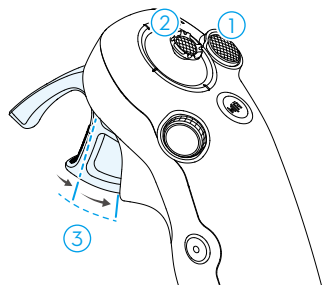
遵循正确的步骤操作飞行器，并参考以下内容操控飞行器完成各种动作。

1. 把飞行器放置在平整开阔地面上，用户面朝机尾。
2. 开启飞行眼镜、遥控设备和飞行器。
3. 等待飞行器显示屏亮起，佩戴飞行眼镜。
4. 启动电机。
5. 检查飞行眼镜的飞行界面，确认无异常提示且卫星定位信号良好之后开始飞行。
6. 双击 Lock 按键启动飞行器电机，随后长按 Lock 按键，飞行器自动起飞至约 1.2 m 高并悬停。
7. 悬停时长按 Lock 按键，飞行器自动降落至地面并停止电机。
8. 停机后依次关闭飞行器、飞行眼镜和遥控设备电源。

基础飞行

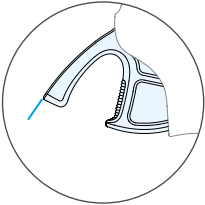
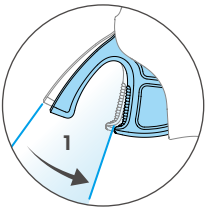
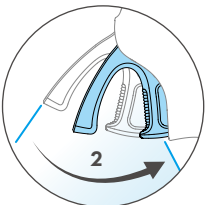
-
-  • 首次飞行前，可在飞行眼镜中观看飞行教学指引：**设置 > 操控 > 穿越摇杆飞行教学**。
-

通过穿越摇杆 3 的 Lock 按键、摇杆和油门扳机操控飞行器。



- 1. Lock 按键控制飞行器的起飞、刹停和降落。
- 2. 摇杆控制飞行器的垂直升降和左右平移*。
- 3. 油门扳机的按压幅度有两段。轻按到一段与二段分界位置时，可以感觉到有明显停顿。按压油门扳机到不同的位置，可以控制飞行器的不同动作。

* 当未开启花式飞行模式或当花式飞行模式的动作选择为横移时。

	当油门扳机处于完全放松状态下，飞行器处于悬停状态。
	当轻按油门扳机进入第一段位置时，竖直方向上左右摆动穿越摇杆可以调整飞行器的航向。 注意此时飞行器不会前进。
	当按压油门扳机进入第二段位置时，可以控制飞行器向飞行眼镜界面中圆圈的位置前进。

起飞、刹停、降落

起飞：双击 Lock 按键启动飞行器电机，随后长按 Lock 按键，飞行器自动起飞至约 1.2 m 高并悬停。

刹停：短按 Lock 按键使飞行器刹车并悬停，再次短按 Lock 按键可使飞行器继续飞行。

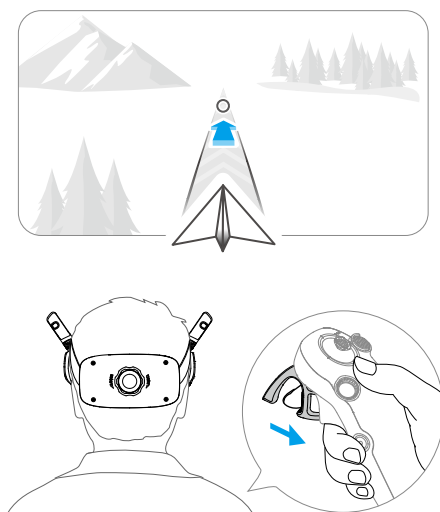
降落：悬停时长按 Lock 按键，飞行器自动降落至地面并停止电机。

-
- ☀ • 双击 Lock 按键启动飞行器电机后，可缓慢上推摇杆使飞行器平稳起飞。
 - 花式飞行功能关闭时，若飞行器到达适合降落的位置，下拉摇杆可使飞行器降落至地面。落地后保持摇杆在最低下拉位置直至电机停止。
-
- ⚠ • 飞行时如遇到紧急情况（如飞行器受到严重撞击或不受控制的急速上升或下降），可连按 Lock 按键四次触发空中停桨，即停止飞行器电机。**空中停桨将造成飞行器坠毁，请谨慎操作。**
 - 为确保飞行安全，使用穿越摇杆操控飞行器飞行时，如需操作飞行眼镜，请务必先短按 Lock 按键使飞行器刹车悬停。否则可能引起飞行器失控，引发安全事故。
-

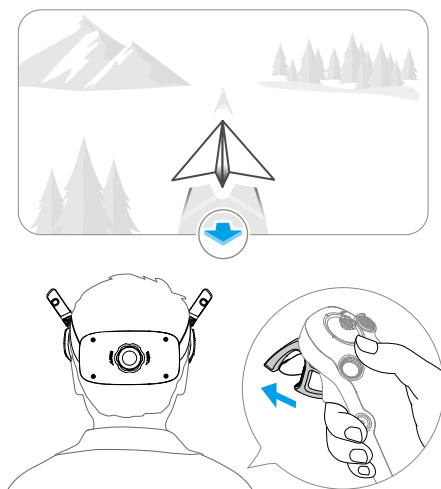
控制飞行器前进和后退

通过按压或外推穿越摇杆的油门扳机控制飞行器的前进或后退。按压或外推油门扳机的力度越大，飞行速度越大。松开油门扳机后，飞行器停止前进或后退。

当按压油门扳机进入第二段位置时，可以控制飞行器向飞行眼镜界面中圆圈的位置前进。



外推油门扳机控制飞行器后退飞行。



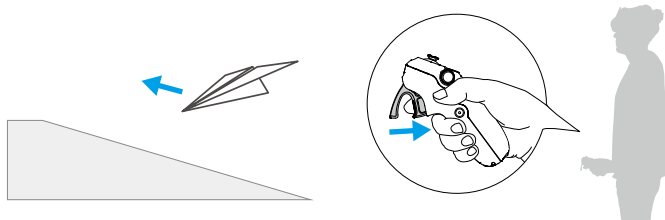
调整飞行器的航向

轻轻按压油门扳机进入一段位置并同时左右摆动穿越摇杆，飞行器可在水平面上旋转。摆动幅度越大，飞行器旋转的角速度越大。飞行眼镜界面中的圆圈将随之左右移动，图传画面也相应变化。

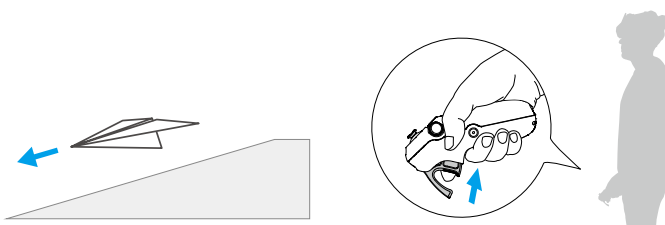


控制飞行器斜向升降

需要斜向上飞时，将穿越摇杆指向斜上方，并按压油门扳机进入第二段位置。

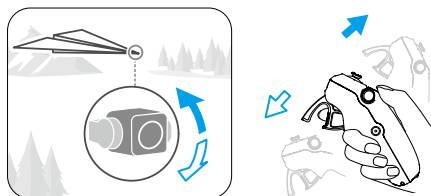


需要俯冲时，将穿越摇杆指向斜下方，并按压油门扳机进入第二段位置。



控制云台相机

在飞行过程中或松开油门扳机进入悬停状态时，在竖直方向上下倾斜穿越摇杆可控制云台俯仰。云台俯仰随着穿越摇杆竖直方向的倾斜而变化，始终与穿越摇杆的朝向保持一致。飞行眼镜界面中的圆圈将上下移动，图传画面也相应变化。

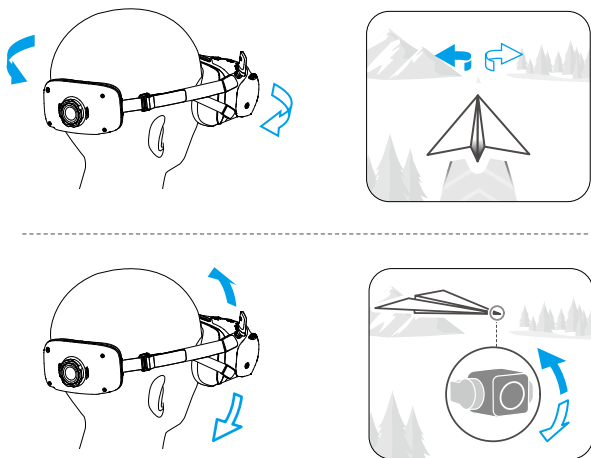


-
- ⚠ • 飞行器未起飞或通过短按穿越摇杆的 Lock 按键刹车悬停时，无法控制云台俯仰。
- 飞行器起飞前，或返航、自动降落的过程中，在飞行眼镜飞行画面拨动拨轮可控制云台俯仰。
-

头部追踪

开启头部追踪后，在飞行过程中转动头部可控制飞行器的水平朝向以及云台俯仰。打开飞行眼镜快捷设置面板，点击  开启该功能。

开启头追功能后，穿越摇杆将无法控制云台俯仰，仅控制飞行器。此时无须轻按油门扳机，依然可以摆动穿越摇杆控制飞行器的航向。



花式飞行

通过穿越摇杆可以轻松控制飞行器实现前后空翻、左右空翻、180°漂移动作，获得独特的操控乐趣。

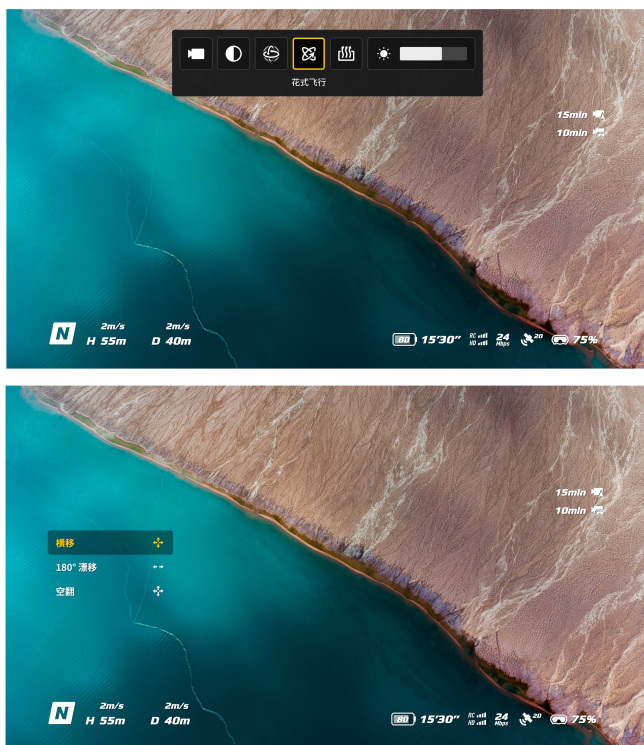
-  • 开启花式飞行功能后，飞行器将关闭避障功能，关闭花式飞行功能后，避障功能自动恢复。执行花式飞行动作前，务必确保周围环境无障碍物以保证飞行安全。
- 在以下情况，花式飞行功能无法使用：
 - 飞行器处于起飞、刹车悬停、降落、返航过程中；
 - 飞行器处于运动挡飞行时；
 - 飞行器电量低于 35%；
 - 飞行器距离地面高度小于 1.5 m；
 - 风速超过 4 m/s；
 - 飞行器当前定位性能不佳（无卫星定位及视觉定位）；
 - 飞行器处于禁飞区、限高、限远边缘缓冲区。
 - 在以下情况，请谨慎使用花式飞行功能：

- 当飞行器姿态角度增加（如转弯、猛烈加减速、风速超过 2 m/s）时，需要提升飞行器距离地面的高度，否则可能无法使用花式飞行功能；
- 当飞行器姿态角度不稳（如转弯、猛烈加减速、风速超过 2 m/s、连续触发花式飞行）时，飞行器使用花式飞行之后可能会出现侧向漂移和飞行高度不稳定的情况，请注意周围环境及飞行器高度，避免碰撞。

☀ • 在以下情况，无法开启花式飞行功能：

- 视频录制过程中；
- 头追功能开启时；
- 使用 DJI FPV 遥控器 3 操控飞行器时。

- 在飞行界面打开快捷设置面板，选择**花式飞行**。此时飞行器进入花式飞行模式。在飞行界面左侧可以查看选择的动作。

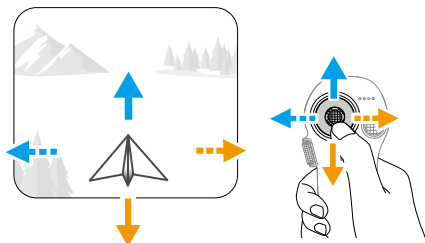


- 通过拨动穿越摇杆侧边的拨轮切换花式飞行动作。
- 通过拨动摇杆操控飞行器执行不同的花飞动作，具体操控方式如下。

横移

上下拨动摇杆，控制飞行器垂直升降。

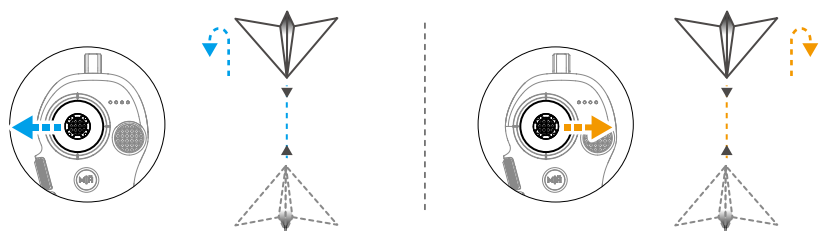
左右拨动摇杆，控制飞行器左右平移。



180°漂移

向左或向右拨动一次摇杆，飞行器向左或向右漂移一次，实现 180°漂移效果。

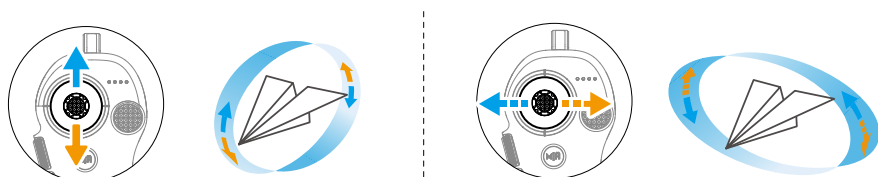
向上或向下拨动摇杆，飞行器无动作响应。



空翻

向上或向下拨动一次摇杆，飞行器向前或向后空翻一次。

向左或向右拨动一次摇杆，飞行器向左或向右空翻一次。



3.5 航拍提示和技巧

1. 执行飞行前检查。
2. 使用遥控器时，推荐在普通挡或平稳挡下进行拍照或录像。
3. 选择晴朗、少风的天气进行拍摄。
4. 根据拍摄需求设置相机。
5. 飞行前可进行试飞，以帮助规划航线和取景。
6. 飞行过程中尽量小幅度地操控 DJI Neo 2 以使其平稳地飞行。
7. 飞行结束后请及时清理 DJI Neo 2 两侧进风口位置的异物，防止进风口堵塞。

飞行器

4 飞行器

4.1 飞行挡位

使用掌上操控及手机 App 操控时，不支持切换飞行挡位。

使用 DJI RC-N3 遥控器操控飞行器时，可通过遥控器飞行挡位切换开关切换普通挡、运动挡和平稳挡。

使用穿越摇杆操控飞行器时，可通过穿越摇杆的挡位切换按钮切换普通挡和运动挡。

使用 FPV 遥控器操控飞行器时，可通过遥控器飞行挡位切换开关切换普通挡、运动挡。

普通 (Normal) 挡：可实现飞行器精确悬停、稳定飞行等，适用于大部分飞行场景。

运动 (Sport) 挡：飞行器最大水平飞行速度在普通挡的基础上将会有所提升。使用运动挡飞行时，避障功能自动关闭。

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

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

💡 • 飞行挡位仅在手动飞行时生效。

- ⚠️ • 在使用运动挡飞行时，飞行器的飞行速度较普通挡相比将大幅度提升，由此造成刹车距离也相应地大幅度增加。在无风环境下飞行时，应预留至少 20 m 的刹车距离以保障飞行安全。
- 使用运动挡和普通挡在无风环境下上升或下降飞行时，应预留至少 5 m 的刹车距离以保障飞行安全。
- 在使用运动挡飞行时，飞行器的姿态控制灵敏度与普通挡相比将大幅度提升，具体表现为遥控设备上小幅度的操作会导致飞行器产生大幅度的飞行动作。实际飞行时，应预留足够的飞行空间以保障飞行安全。
- 在运动挡下所拍摄视频可能出现轻微抖动。

4.2 飞行器状态指示灯



飞行器状态指示灯说明

正常状态		
	蓝灯慢闪	寻找手掌中/寻掌降落中
 × 2	蓝灯双闪	手势操控中匹配到双手
 —	蓝灯常亮	手势操控中
	绿灯慢闪	手动操控中
	白灯闪烁	拍照倒计时
 —	白灯常亮	录像中
警告与异常		
	红灯快闪	严重低电量报警/无卫星定位无视觉定位（姿态模式）
 —	红灯常亮	跟随目标丢失/无法起飞错误，如低电量报警 ^[1]
	黄灯慢闪	智能拍摄功能异常退出后自动触发返航

[1] 如果飞行器无法起飞且状态指示灯红灯常亮，请在 DJI Fly 中查看具体报警信息。

4.3 自动返航

请仔细阅读本章节内容，确保熟悉返航模式下飞行器的行为。

使用遥控设备或手机 App 操控飞行器时，飞行器具备自动返航功能，返航触发方式主要分为用户主动触发、飞行器低电量触发以及失控触发（遥控或图传信号丢失）。飞行器成功记录了返航点并且在定位服务良好的情况下，当触发返航时，飞行器将自动返回返航点并降落。

-  **返航点：**若卫星定位信号良好  26，起飞时飞行器将记录当前位置为返航点，DJI Fly App 将语音提示返航点记录成功。返航点默认为起飞点。飞行过程中，返航点的更新方式因操控方式而异：
- 使用遥控设备操控时：若需要更新返航点（如用户位置发生移动等），可在 DJI Fly App 点击 *****> 安全**，手动更新返航点。
 - 使用手机 App 操控时：当使用跟随等锁定目标的功能时，返航点会根据目标位置动态刷新。

返航开始后，图传画面上会显示 AR 返航轨迹，便于查看飞行器的返航路线以确保飞行安全。图传画面上还会显示 AR 返航点，当飞行器到达返航点上方时，云台相机会自动翻转朝下，接近地面时，图传画面中出现飞行器近地投影，便于控制飞行器更精准地降落到合适的位置。

AR 返航轨迹、AR 返航点、近地投影默认开启，可点击 *****> 安全**，进入 **AR 设置** 页面进行更改。

- ⚠️ • AR 返航轨迹仅用于辅助参考，不同场景下与实际飞行轨迹可能会有偏差。返航时请时刻留意图传画面，并注意飞行安全。
- 自动返航过程中，飞行器默认自动调整云台俯仰使相机朝向返航轨迹。拨动遥控器云台俯仰控制拨轮或者触发云台回中按键后飞行器不再自动调整云台俯仰，并且可能导致 AR 返航轨迹无法出现在图传画面。

使用注意事项

- ⚠️ • 定位服务不佳时，有可能无法实现正常返航。若失控返航时定位服务不佳，飞行器将进入姿态模式，并自动降落。
- 使用手机 App 操控时，若无卫星定位，飞行器无法实现自动返航，只能执行降落。
- 无卫星定位时，请勿在水面、玻璃大楼、对地高度大于 10 米的场景下飞行，视觉定位不佳时，飞行器将进入姿态模式。
- 起飞前务必先进入 DJI Fly App 的安全设置界面，设置适当的返航高度。
- 返航过程中，若环境条件不符合感知系统的需求，则飞行器无法躲避障碍物。
- 禁飞区将对自动返航造成影响，可能无法完成自动返航，请避免在禁飞区附近飞行。
- 风速过大时，可能导致飞行器无法成功返航，请谨慎飞行。
- 请在飞行器的返航路径上始终留意细小物体（如树枝或电线等），或透明物体（如玻璃或水面），在紧急情况下停止返航并手动控制飞行器。
- 若返航路线上有电线、电塔等视觉系统无法躲避的障碍物，请选用**设定高度**的返航路线，并确保设定的返航高度高于返航路线上的障碍物。
- 若在返航过程中修改 DJI Fly App 中的**返航路线**设置，飞行器将在刹停后执行修改后的返航路线。
- 若在返航过程中调整最大高度至低于当前高度，飞行器将垂直下降至最大高度后继续返航。
- 返航过程中不支持调整返航高度。
- 当前飞行器的飞行高度与设定返航高度差异过大时，由于不同高度的环境风速差异较大，将无法准确预估返航电量。请留意返航电量与 DJI Fly 警告信息。
- 返航过程中，遥控器信号正常时可通过遥控器俯仰杆（控制飞行器前后飞行的摇杆）控制飞行器在返航路径上的飞行速度，但不可以控制机头朝向、左右飞行及飞行高度。若持续上拉俯仰杆加速返航，将加快电量消耗。若拉杆使飞行速度大于有效避障速度，飞行器将无法避障。若往下拉满俯仰杆，飞行器将刹车悬停，并退出返航；松开俯仰杆后，即可继续控制飞行器。
- 设定高度返航上升过程中，若飞行器高度达到飞行器当前位置限飞高度或返航点限飞高度，将停止上升并以当前高度返航。请注意返航路径上的飞行安全。

- 若返航点在限高区内，但飞行器在限高区外时，当飞行器在返航途中触碰到限高区时，飞行器将下降到限高以下，可能低于设定的返航高度。请注意飞行安全。
- 若飞行器周围环境过于复杂而无法完成自动返航，将退出自动返航。
- 飞行器自动降落过程中，无法触发返航。

高级智能返航

触发高级智能返航后，飞行器将自主规划返航路径进行高级智能返航。规划路径会在 DJI Fly 地图中显示，并将根据环境实时调整。返航过程中，飞行器将根据环境（风速风向、障碍物等）智能地调整飞行速度。

返航过程中，遥控器与飞行器之间通讯信号良好时，短按遥控器智能返航按键或点击 DJI Fly App 飞行界面  退出返航。退出返航后，你可重新控制飞行器。

触发方式

用户主动触发返航

- **掌上操控：**当飞行器与拍摄目标水平距离不超过 5m 时，伸出手掌，飞行器成功触发寻掌返航后自动返航并降落在手掌。
- **手机 App 操控：**飞行过程中，点击 DJI Fly App 飞行界面左侧返航图标 ，在弹出的界面中长按返航图标，可触发返航。
- **使用遥控器：**飞行过程中，长按遥控器智能返航按键，或点击 DJI Fly App 飞行界面左侧返航图标 ，在弹出的界面中长按返航图标，可触发返航。
返航过程中，若遥控器信号丢失，飞行器会继续返航，不受预设的飞行器失联行为影响。
- **使用穿越摇杆：**长按穿越摇杆的挡位按键启动自动返航，飞行器将返航至最新记录的返航点。返航过程中，短按 Lock 按键取消自动返航。退出自动返航后，用户可重新控制飞行器。

低电量触发返航

飞行过程中，若飞行器判断当前电量仅足够完成返航过程，DJI Fly App 或飞行眼镜将提示你执行返航，点击确认或未及时作出选择，飞行器都将自动进入低电量返航。

若取消低电量返航提醒并继续飞行，当电量仅够实现降落时，飞行器将强制下降，且不可取消。

强制下降过程中，可通过遥控设备控制飞行器水平移动，请尽快选择合适的地点进行降落。

-
-  • 当智能飞行电池电量过低、没有足够的电量返航时，应尽快降落飞行器，否则电量耗尽时，飞行器动力将减弱甚至直接坠落，导致飞行器损坏或者引发其它危险。

- 强制下降过程中，切勿持续上推油门杆使飞行器长时间滞空，否则飞行器电量完全耗尽后，动力将减弱甚至直接坠落。

失控触发返航

若飞行器失联行为设置为返航，飞行过程中，当遥控器信号丢失时间大于 6 秒时，飞行器将进入失控返航。失联行为还可设置动作为悬停或降落。

当环境、光线良好，满足视觉系统的工作条件时，飞行器将根据设置的返航路线，以高级智能返航过程返航。返航过程中，如果遥控器信号恢复，飞行器将会继续执行返航，App 内将会更新规划的返航路径。

当环境、光线不满足视觉系统的工作条件时，飞行器将会刹停，然后执行以下原路返航过程：

- 当返航距离（飞行器与返航点之间的水平距离）> 50 m 时，飞行器调整机头方向朝向返航飞行方向，然后沿着历史飞行路径反向飞行 50 m，随后再进入设定高度返航。
- 当返航距离在 5-50 m 时，飞行器将以当前高度水平直线飞回返航点。
- 当返航距离 ≤ 5 m 时，飞行器将直接降落。

返航过程

触发高级智能返航后，飞行器将刹停，然后返航：

- **当环境光线满足视觉系统要求时：**
飞行器调整机身朝向返航点，根据设定的返航路线模式，自动飞行返航。
 - **当环境光线不满足视觉系统要求时：**
 - ◆ 当返航距离 ≥ 5 m 时，飞行器将按照**设定高度**自动返航。
 - ◆ 当返航距离 < 5 m 时，飞行器将直接降落。*
- * 若用手机 App 操控，当返航距离 < 2 m 时，飞行器将直接降落。

返航路线设置

- ⚠ • 手机 App 操控时，不支持返航路线设置，飞行器始终按照最佳路线返航。

当环境、光线满足视觉工作条件时，飞行器将根据环境（障碍物、图传信号等）智能地调整飞行高度。

当视觉系统无法工作时，

- 若已锁定目标：返航点会动态刷新为目标位置，返航高度将固定在目标上方的较低高度。
- 若未锁定目标：飞行器将爬升至系统预设的固定安全高度进行返航，以避免大多数常见障碍物。

高级智能返航支持返航路线设置。在 DJI Fly App 飞行界面或飞行眼镜（如使用），点击 *****>** **安全**，下滑至**返航路线**进行设置。

• **最佳路线**



- 当环境、光线满足视觉工作条件时，飞行器将根据环境（障碍物、图传信号等）智能地调整飞行高度。设定的返航高度此时不生效。此最佳返航路线较短，可以节省电量，增加飞行时间。
- 当环境、光线不满足视觉工作条件时，将强制执行设定高度返航，设定的返航高度此时生效。

• **设定高度**



返航距离/高度		环境、光线满足视觉工作条件	环境、光线不满足视觉工作条件
返航距离 >50 m	当前高度<返航高度	飞行器将自主规划返航路径，绕过障碍物飞行到空旷区域，然后上升至设定的返航高度，再按照最优的规划路线返航。	飞行器将上升至设定的返航高度，之后向返航点方向水平直线返航 ^[1] 。
	当前高度≥返航高度	飞行器以当前高度按照最优的规划路线返航。	飞行器将以当前高度向返航点方向水平直线返航 ^[1] 。
返航距离为 5-50 m			飞行器将以当前高度向返航点方向水平直线返航 ^[2] 。

- [1] 前视激光雷达如果检测到前方有障碍物，飞行器将向上绕行，确保前方没有障碍物后停止爬升，继续返航；如果障碍物高度超过限高，飞行器将刹停，需由用户接管。
- [2] 前视激光雷达如果检测到前方有障碍物，飞行器将刹停，需由用户接管。

在接近返航点过程中，当前高度高于设定的返航高度时，飞行器会根据周围环境、光线，设定的返航高度以及当前高度智能判断是否执行边返航边下降，在到达返航点上方时，飞行器的当前高度不低于设定的返航高度。

不同环境、返航触发方式以及返航路线的设置下，执行的返航方案如下：

返航触发方式	环境、光线满足视觉工作条件 (飞行器可绕行障碍物，可绕行限飞区)	环境、光线不满足视觉工作条件
用户主动触发返航	根据设置路线执行返航： - 最佳路线 - 设定高度	设定高度（飞行器向上绕行障碍物，可绕行限飞区）
低电量触发返航		原路返航，信号恢复后执行设定高度返航（飞行器遇到障碍物将刹停，可绕行限飞区）
失控触发返航		

降落保护

自动返航过程中，当飞行器降落时，降落保护功能生效。

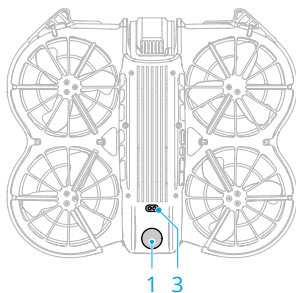
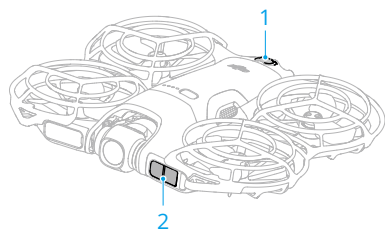
具体表现为：

- 若 DJI Neo 2 降落保护功能正常且检测到地面可降落时，DJI Neo 2 将直接降落。
- 若飞行器降落保护功能正常，但检测结果为不适合降落时（例如下方为不平整地面或水面），则飞行器悬停，等待用户操作。你可以掌上降落或手动操控飞行器降落。
- 若 DJI Neo 2 无法判定是否适合降落，则下降到离地面 0.3 m 时，DJI Fly App 或飞行眼镜将提示是否需要继续降落。确认降落，DJI Neo 2 将自动降落。你也可以使用掌上降落或手动操控 DJI Neo 2 降落。

- 
- 降落保护仅辅助判断降落环境，降落时请务必注意周边环境以确保安全降落。
 - 在以下场景中，降落保护可能无法生效，DJI Neo 2 将直接降落：
 - DJI Neo 2 下方区域内环境表现为纯色、大面积弱纹理、动态纹理、反光、暗光等，例如：光滑瓷砖地面、光线较暗的车库地面、风吹动的草丛；
 - DJI Neo 2 下方区域有障碍物，并且障碍物表面纹理较弱、反光、纯色等，例如礁石、凸起瓷砖；
 - DJI Neo 2 下方有细小障碍物，例如电线、细小树枝；
 - DJI Neo 2 下方出现类似平地的场景，例如修剪平整的灌木丛、平整的树顶、半球形状的地面。

- 在以下场景中，降落保护可能误生效，DJI Neo 2 无法降落。你可以掌上降落或手动操控 DJI Neo 2 降落。
 - DJI Neo 2 下方为类似水面（例如潮湿地面、积水地面等）场景；
 - DJI Neo 2 下方平地周边区域内出现纹理较强的非平地，例如斜面、阶梯等。

4.4 感知系统



1. 全向单目视觉系统
2. 前视激光雷达*
3. 下视红外传感系统

* 前视激光雷达发射器符合 Class 1 人眼安全要求。

前视激光雷达可感知前方障碍物。全向单目视觉系统适用于光照良好的环境，且飞行路线上遇到的障碍物纹理不可特别稀疏。在 DJI Fly App 中选择避障行为为**绕行**或**刹停**时，全向单目视觉系统在普通挡或平稳挡中自动开启。视觉定位功能在无卫星定位信号或卫星定位信号欠佳的环境中自动开启。

- 
- 可在系统设置中关闭视觉定位与避障功能。关闭后飞行器只能依靠卫星定位保持悬停，全向避障功能将失效，飞行器下降到地面附近不会主动减速，请谨慎关闭。
 - 视觉定位与避障的关闭仅在手动打杆飞行时生效，自动返航、自动降落、智能功能等自动模式不生效。
 - 云雾场景下或降落方向上有障碍物但不得不降落时，可暂时关闭视觉定位与避障，普通飞行场景请保持开启。重启飞行器后视觉定位与避障默认开启。

使用注意事项

- 
- 请务必留意飞行环境，感知系统只在有限条件下发挥安全辅助作用，不能代替人的判断和操控。用户应在飞行过程中时刻留意周围环境与 DJI Fly App 相关警示，全程保持对飞行器的控制并对操控行为负责。

- 无卫星定位的情况下，在开阔平坦的场地使用视觉系统时，视觉定位系统最佳工作高度范围为 0.5-10 m，超出该范围飞行时，视觉定位性能可能下降，请谨慎飞行。
- 视觉系统在水面上可能无法正常工作。因此，当降落功能触发时，飞行器可能无法主动回避下方水域。建议对飞行保持全程控制，并根据周围环境进行合理判断，不过度依赖视觉系统。
- 视觉系统无法准确识别大型镂空物体和线状物体，例如塔吊、高压输电塔、高压输电线和斜拉索桥梁等。
- 视觉系统无法识别没有纹理特征的表面，及无法在光照强度不足或过强的环境中正常工作。在以下场景下视觉系统无法正常工作：
 - 纯色表面（例如纯黑、纯白、纯红、纯绿）。
 - 有强烈反光或者倒影的表面（例如冰面、路牌）。
 - 水面或者透明物体表面。
 - 运动物体表面（例如人流上方、大风吹动的灌木或者草丛上方）。
 - 光照剧烈快速变化的场景。
 - 特别暗（光照小于 1 lux）或者特别亮（光照大于 100,000 lux）的物体表面。
 - 对红外有很强吸收或者反射作用的材质表面（例如镜面、玻璃、路牌和沥青路面）。
 - 纹理特别稀疏的表面。
 - 纹理重复度很高的物体表面（例如颜色相同的小格子砖）。
 - 细小的障碍物（例如围栏、树枝或电线等）。
 - 较小的杆状物体（例如电线杆、路灯杆等）。
 - 运动中的障碍物（行走的人或车辆）。
- 请勿以任何方式干扰感知系统，并确保镜头清晰无污点，无划痕。
- 避免在雨雾天气或在其他能见度低（能见度低于 100 m）的场景飞行。
- 请勿以任何方式遮挡感知系统。
- 请勿朝向障碍物快速起飞。否则，感知系统可能无法及时响应，从而导致碰撞。
- 起飞前请检查感知系统的表面玻璃：
 - 去掉表面的贴膜、贴纸及其他遮挡物品。
 - 若有水滴、指纹、脏污等，请先擦拭干净（请使用无尘布擦拭，不能使用酒精等有机溶剂）。
 - 若表面玻璃有掉落、破碎、划痕、磨损等，请返厂维修。
- 前视激光雷达不能识别反射率小于 10%、玻璃等反光障碍物。

4.5 高级辅助飞行系统

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

打杆绕行过程中可以暂停（短按遥控器急停按键），飞行器将刹车并悬停，3 秒后可重新打杆控制飞行器。

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

在以下使用场景中，激进模式无法正常工作：

- 绕行过程中，在障碍物附近急转飞行器航向。
- 高速飞向树冠、灌木丛等稀疏障碍物。
- 细小障碍物附近。

使用注意事项

- 
- 请在视觉系统可以正常工作的场景下使用。请勿指示飞行器飞向他人、动物、细小物体（例如树枝或电线等）、透明物体（如玻璃或水等）。
 - 请在具有视觉定位或卫星定位的场景下使用。高级辅助飞行系统在水面上可能无法正常工作。
 - 在光照条件特别暗（光照小于 5 lux）或特别亮（光照大于 100,000 lux）的条件下，请谨慎使用。
 - 请留意 DJI Fly 提示栏信息，确保飞行器视觉系统工作正常。
 - 在限远、限高以及限飞区边界附近无法使用高级辅助飞行功能。
 - 当环境光线不足，视觉系统部分失效时，飞行器的避障行为可能从绕行变为刹停，用户需要杆量回中后再打杆，以继续操控飞行器。

降落保护

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

- 若飞行器检测到地面可以降落时，飞行器将直接降落。
- 若飞行器检测到地面不适合降落时，则下降到离地面一定距离时，刹车悬停。若持续下拉油门，飞行器将会无避障降落。

4.6 螺旋桨与桨叶保护罩

DJI Neo 2 标配可拆卸桨叶保护罩，可减少碰撞等情况导致的螺旋桨破损。拆卸和安装螺旋桨时，需拆下 DJI Neo 2 机身上方的桨叶保护罩。

拆卸与安装



点击链接或扫描二维码观看教学视频。

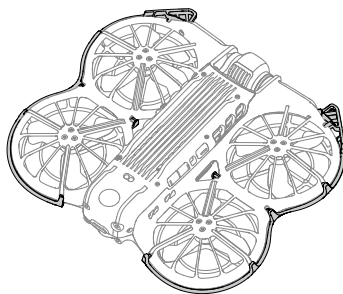


<https://www.dji.com/neo-2/video>

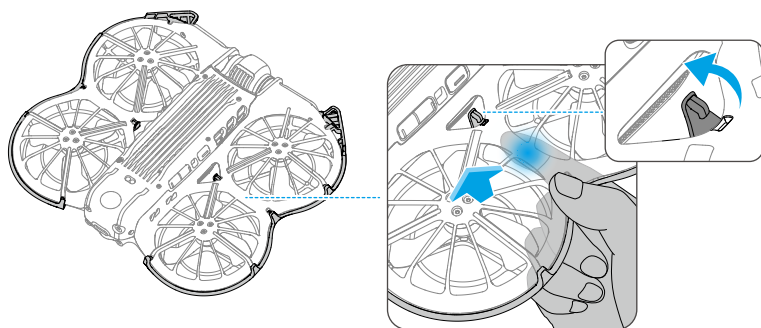
桨叶保护罩

确保 DJI Neo 2 电源已关闭。按照以下步骤拆卸桨叶保护罩。

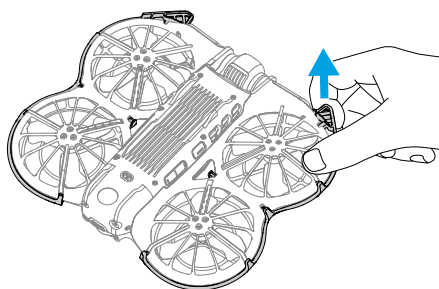
1. 倒置机身，飞行器底部朝上。



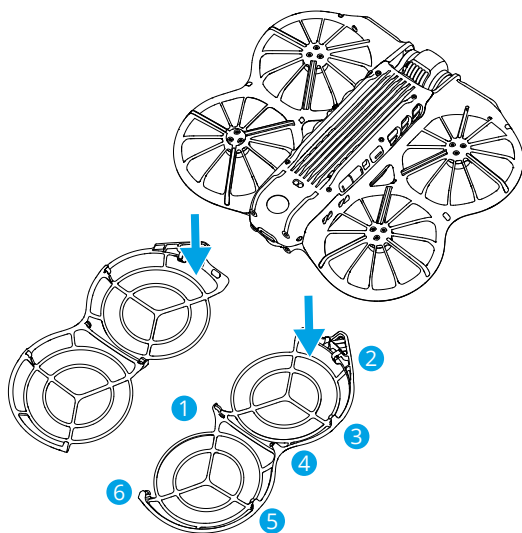
2. 按下保护罩中间位置使卡扣弹出，再拨开卡扣。



3. 捏住机身前侧保护罩突出位置，向上掰开卡扣。

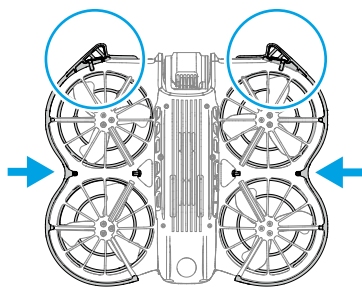


4. 沿保护罩边缘依次拨开其余卡扣，拆下保护罩。

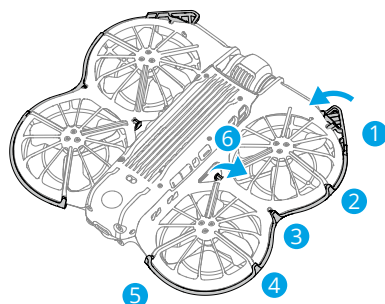


按照以下步骤安装桨叶保护罩。

1. 对准机身，确保桨叶保护罩突出位置位于机身前侧。



2. 将其余卡扣全部扣紧到机身，确保安装到位。

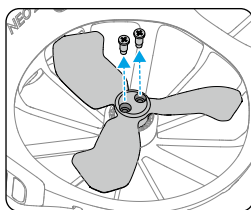


 请确保保护罩安装到位且卡扣已扣紧，否则可能会遮挡前视激光雷达，导致飞行器避障功能异常。

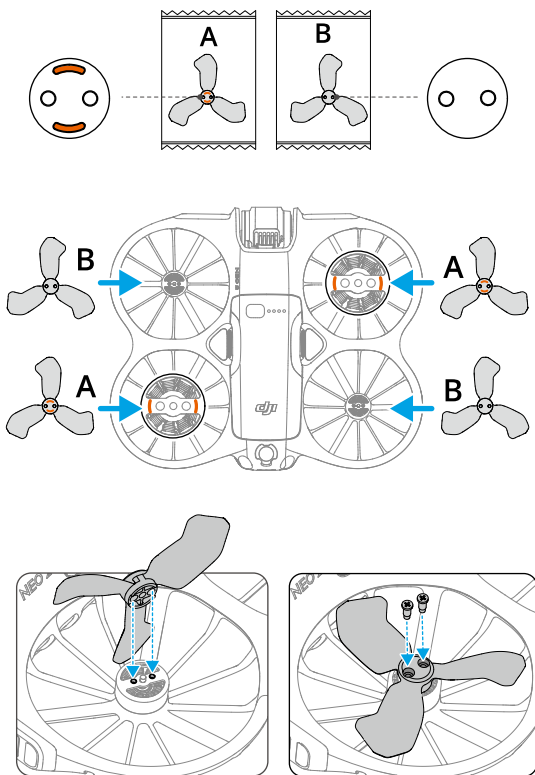
螺旋桨

使用 DJI Neo 2 包装内提供的螺丝刀拆卸和安装螺旋桨。拆卸和安装螺旋桨前，首先移除桨叶保护罩。

1. 将螺旋桨上的螺丝拧松并卸下螺旋桨。



2. 将带标记的螺旋桨安装至带标记的机臂对应的电机上，不带标记的螺旋桨安装至不带标记的机臂对应的电机上。使用螺旋桨包装袋内随附的螺丝固定螺旋桨，确保拧紧。



3. 安装螺旋桨后，重新安装回桨叶保护罩。

使用注意事项

- ⚠ • 切勿暴力拆装桨叶保护罩，以免损坏。
- 切勿按压机身下方的桨叶保护辐条，以免损坏。
- 务必使用飞行器包装内的螺丝刀进行安装，若使用其他规格的螺丝刀可能会损坏螺丝。
- 拧紧螺丝时，确保垂直向下拧螺丝，避免螺丝歪斜。安装后，检查螺丝是否平整，转动螺旋桨看是否有卡顿，确保螺丝安装到位。
- 每飞行 30 小时（约 60 次）需检查桨叶螺丝是否有松动，确保螺丝拧紧。
- 仅使用螺丝刀安装、拆卸螺旋桨，不可用于拆装飞行器。
- 若桨叶有损坏，请拆卸下对应电机上的桨叶及螺丝并一同丢弃。

- 由于桨叶较薄，请小心操作以防意外划伤和挤压变形。
- 每次飞行前请检查螺旋桨是否安装正确和紧固。
- 请使用 DJI 配套的螺旋桨，不可混用不同型号的螺旋桨。
- 螺旋桨为易损耗品，如有需要，请另行购买。
- 每次飞行前请务必检查各螺旋桨是否完好及表面是否存在附着物。如有老化、破损或变形，请更换后再飞行。如表面存在附着物，请使用干燥软布擦拭桨叶至清洁无异物。
- 请勿贴近旋转的螺旋桨和电机，以免割伤。
- 收纳时，请正确放置飞行器，错误放置将会挤压螺旋桨，导致螺旋桨变形、动力性能下降。
- 确保电机安装牢固、电机内无异物并且能自由旋转。若飞行过程中电机过载或电机堵转，请立刻降落。
- 请勿自行改装电机物理结构。
- 电机停止转动后，请勿立刻用手直接接触电机，否则可能造成烫伤。
- 请勿遮挡电机通风孔以及飞行器壳体上的通风孔。
- 确保飞行器电源开启后，电调有发出提示音。

4.7 智能飞行电池

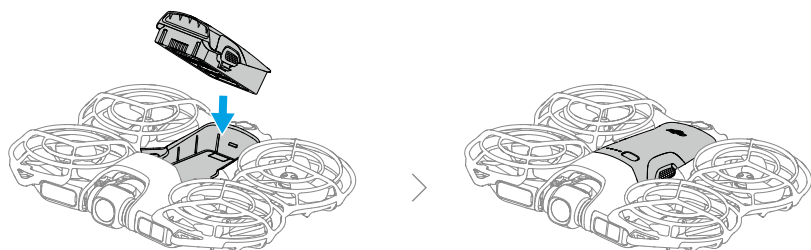
使用注意事项

-  • 使用电池前请仔细阅读并严格遵守 DJI 在本手册、《安全概要》和电池表面贴纸上的要求。未按要求使用造成的后果由用户承担。
1. 飞行结束后智能飞行电池温度较高，须待智能飞行电池降至允许的充电温度范围再进行充电。
 2. 电池温度为 5℃ 以下或 40℃ 以上时充电会损坏电池，在此温度时电池将不启动充电。最佳的充电温度范围为 25±3℃，在此温度范围内充电可延长电池的使用寿命。如果在充电过程中电池电芯温度升高至 55℃ 或以上将会停止充电。
 3. 低温环境下注意事项：
 - 在 -10℃ 以下的环境下无法使用电池飞行。
 - 在低温环境（-10℃ 至 5℃）下使用电池，请务必保证电池满电。电池工作在低温环境下放电能力将降低，请起飞后悬停以预热电池。
 - 在低温环境下，建议在飞行前将电池预热至 10℃ 以上，预热至 20℃ 以上更佳。
 - 在低温环境下，由于电池输出功率限制，飞行器抗风能力将减小。请小心操作。

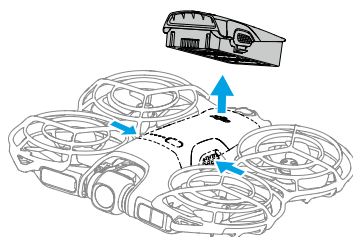
- 低温高原环境下飞行需格外谨慎。
4. 电池充满电后放置一段时间，将启动存储自放电保护。放电期间电池可能会有轻微发热，属正常现象。
 5. 每隔 3 个月左右重新充电一次以保持电池活性。长期闲置电池可能对其性能造成影响，甚至导致电池永久损坏。超过 3 个月未进行维护（充放电）的电池不予保修。
 6. 为安全起见，电池在运输过程中需保持低电量。运输前请进行放电，飞行至低电量（如 30% 以下）。

安装与拆卸

安装



拆卸

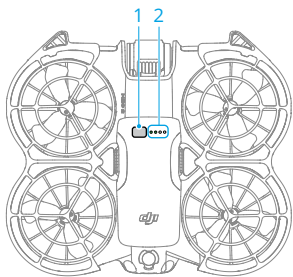


- ⚠ • 请勿在电源开启的情况下拆、装电池。
- 务必确保在听到“咔”一声电池安装到位后再起飞，安装不到位有可能导致飞行过程中电池与飞行器接触不良出现故障。

使用智能飞行电池

查看电量

短按电源按键一次，可查看当前电量。



- 1. 电源按键
- 2. 电量指示灯

电量指示灯可用于显示智能飞行电池放电过程中的电量，指示灯定义如下。

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

闪灯方式	电量
● ● ● ●	88-100%
● ● ● ◐	76-87%
● ● ● ○	63-75%
● ● ◐ ○	51-62%
● ● ○ ○	38-50%
● ◐ ○ ○	26-37%
● ○ ○ ○	13-25%
◐ ○ ○ ○	0-12%

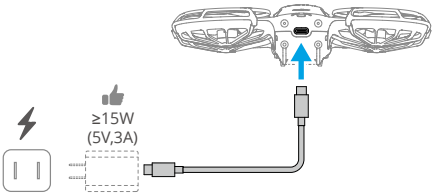
开启/关闭

短按飞行器电源按键一次，再长按 2 秒以上，即可开启/关闭飞行器。飞行器开启时，电量指示灯显示当前电池电量；飞行器关闭后，指示灯均熄灭。

充电

每次使用智能飞行电池前，请务必充满电。推荐使用 DJI 官方提供的充电设备，或其他支持 USB PD 快充协议的充电器。

使用充电器



⚠ • 开机状态下不支持充电。

充电过程中电量指示灯指示如下。

闪电方式	电量
	0-50%
	51-75%
	76-99%
	100%

💡 • 使用不同充电器时，充电指示灯闪烁频率有所不同。充电速度快则闪烁频率高。

• 4 个 LED 灯同时闪烁表示电池损坏。

使用充电管家

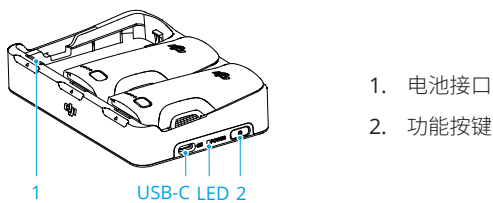


点击链接或扫描二维码观看教学视频。

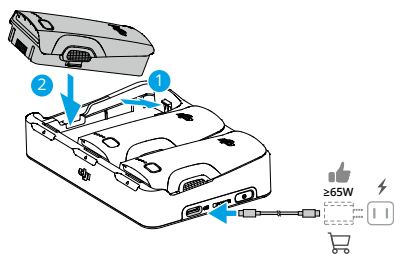


<https://www.dji.com/neo-2/video>

- 
- 环境温度会影响充电时间。在 25℃且通风的环境下，充电速度达到最佳。
 - 充电管家仅适用于为指定型号的智能飞行电池充电。请勿使用充电管家为其他型号电池充电。
 - 使用时请将充电管家平稳放置，并注意绝缘及防火。
 - 请勿用手或其他物体触碰金属端子。
 - 若金属端子附着异物，请用干布擦拭干净。



充电步骤

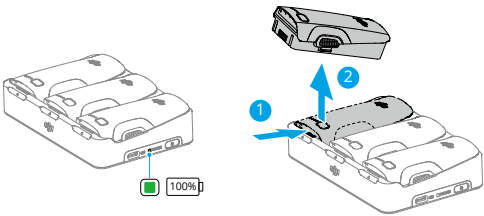


将智能飞行电池插入充电管家的电池接口后，使用充电器将充电管家连接至交流电源。

当连接不同功率的充电器为电池充电时，充电的顺序有所不同。详见下表。

充电完成后，电池可放置于充电管家中保存。

充电器功率 ≤30 W	按照电量顺序从高至低依次充电
30 W<充电器功率≤45 W	可同时为两块电池充电：先将电量低的一块电池充至与电量最高的电池相同，再将两块电池一起充满
充电器功率 > 45 W	可同时为三块电池充电：先将电量较低的两块电池充至与电量最高的电池相同，再将三块电池一起充满



如需使用，按图示方法将电池从充电管家中取出。

将充电管家作为移动电源使用

- 1. 将智能飞行电池插入充电管家，连接外部设备（如手机、遥控器）至充电管家 USB-C 接口。
- 2. 短按功能按键，充电管家绿灯常亮。电池根据剩余电量，由低到高依次放电，给外部设备供电。若要停止供电，需断开外部设备与充电管家的连接。

- ⚠️
- 若电池的剩余电量少于 5%，则无法为外部设备供电。
 - 如需切换至为智能飞行电池充电，请拔插 USB-C 连接线。

状态指示灯描述

闪灯方式	描述
黄灯常亮	充电管家处于空闲状态
绿灯呼吸	正在充电
绿灯常亮	所有电池电量充满或电池正给外部设备供电
黄灯闪烁	电池温度过高或过低（无需操作，等待电池温度恢复正常后可继续充电）
红灯常亮	充电过流、输入电压异常或其它错误（需要重新插拔电池或充电器以恢复充电）

充电保护指示信息

电池 LED 灯可显示由于充电异常触发的电池保护的相关信息。

指示灯	闪灯方式	保护项目
⦿ ● ⦿ ⦿	LED 2 每秒闪 2 次	充电电流过大
⦿ ● ● ⦿ ⦿	LED 2 每秒闪 3 次	充电短路
⦿ ⦿ ● ●	LED 3 每秒闪 2 次	充电过充导致电池电压过高

指示灯	闪灯方式	保护项目
	LED 3 每秒闪 3 次	充电器电压过高
	LED 4 每秒闪 2 次	充电温度过低
	LED 4 每秒闪 3 次	充电温度过高

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

4.8 云台相机

云台使用注意事项

- 
- 起飞前请确保云台上无任何贴纸或异物，将飞行器放置在平整的表面上，请勿在电源开启后碰撞云台。
 - 使用时先移除云台保护罩再开机。储存或者运输途中，重新安装云台保护罩以保护云台。
 - 云台含有精密部件，若受到碰撞或损伤，精密部件会损坏，可能会导致云台性能下降。请爱护相机云台免受物理损伤。
 - 请保持云台清洁，避免云台接触沙石等异物，否则可能会造成云台活动受阻，影响其性能。
 - 若将飞行器放置在凹凸不平的地面或草地上时地面物体碰到云台，或者云台受到过大的外力作用（例如被碰撞或被拖动）可能会导致云台电机进入保护状态。请等待云台恢复正常或重启设备。
 - 请勿在开机后对云台施加外力。
 - 请勿在相机云台上增加官方配件以外的任何物体，否则可能会影响云台性能，甚至烧毁电机。
 - 在大雾或云中飞行时可致云台结露，导致临时故障。若出现此状况，云台干燥后即可恢复正常。
 - 飞行时若遇到大风环境，云台可能产生抖动导致画面不稳。
 - 开机后，如果飞行器长时间处于非平放状态或大幅度晃动机身，可能导致云台不工作从而进入保护状态。此时应将飞行器放平，等待恢复。
 - 禁止在雨雪天气使用飞行器。若飞行途中遇雨雪天气，请立即结束飞行并及时清洁云台及云台电机表面。
 - 若云台俯仰角度较大：
 - 飞行器前向加、减速而向前倾时，云台将进入限位保护，自动下调角度。

- 飞行器侧向加、减速而侧倾时，云台偏航轴可能触达限位。
- 飞行器为保持画面增稳将限制飞行速度，遇大风环境飞行速度将进一步受限。此时可适当减小俯仰角度，以获得更大的飞行速度。
- 机身可能出现在画面边缘。

云台角度

通过遥控器的云台俯仰控制拨轮和 DJI Fly App 可调整俯仰角度。在 DJI Fly App 飞行界面长按屏幕直至出现云台角度控制条，通过拖曳控制条可调整云台角度。

云台模式

云台可工作于跟随模式和 FPV 模式，以适应不同的拍摄需求。在 DJI Fly 飞行界面，点击 *****>** 操控，选择云台模式。

跟随模式：云台横滚方向保持水平。此模式适用于拍摄稳定画面。

FPV 模式：当飞行器向前飞行时，云台横滚方向的运动自动跟随飞行器横滚方向的运动，适用体验第一人称视角飞行。

相机使用注意事项

- ⚠️ 请勿将相机镜头置于有激光束的环境中（如激光表演），或者长时间拍摄强光源（例如太阳），以免损坏相机传感器。
- 请在标称的温湿度范围内使用及保存相机，以保持相机镜头良好的性能。
- 对于镜头表面的脏污或灰尘，建议使用专业镜头清洁工具清洁镜头，以免损伤镜头或对画质产生影响。
- 确保相机无任何遮挡覆盖，否则高温可能导致相机损坏，甚至烫伤你或他人。

4.9 影像存储及导出方式

存储

飞行器自带存储空间，拍摄的照片或视频存储于飞行器内置存储。

- ⚠️ 在使用相机拍摄前检查相机参数设置，确保参数正确。
- 在使用本设备拍摄重要影像时，请在实际拍摄之前进行数次测试拍摄，以确保设备处于正常的工作状态。

- 请正确关闭智能飞行电池，否则相机的参数将不能保存，且正在录制的视频会损坏。DJI 对无法读取视频和相片造成的损失不承担任何责任。

导出

- 通过手机快传功能可快速导出影像数据至手机。具体使用参见后续章节。
- 通过数据线连接飞行器至电脑，可导出飞行器机身内置存储空间的影像数据，导出时无需开启飞行器。

4.10 手机快传

通过手机 Wi-Fi 直接连接至 DJI Neo 2 即可进入手机快传模式，高速下载 DJI Neo 2 的照片和视频至手机。

使用手机 App 操控时，连接手机与 DJI Neo 2 后，进入 App 的相册页面即为进入手机快传模式。

手机未连接 DJI Neo 2 时，你可以在 DJI Fly App 首页点击手机快传或 Wi-Fi 连接卡片，进入手机快传模式。也可以在手机的 DJI Fly App 中进入相册，点击右上角的  进入手机快传模式。

注意首次连接手机和 DJI Neo 2 时，需要长按 DJI Neo 2 电源按键进行确认。

- 
- 法规允许的国家和地区，使用支持 5.8 GHz 频段 Wi-Fi 连接的设备，在无干扰、无遮挡环境可达最大下载速率。若当地法规不允许使用 5.8 GHz 频段（如日本），或者使用的手机不支持 5.8 GHz 频段，或环境中该频段受到严重干扰时，手机快传会采用 2.4 GHz 频段，此时的最高下载速度仅为 12 MB/s。
 - 使用手机快传功能时，无需在移动设备的设置页面输入 Wi-Fi 密码进行连接。直接打开 DJI Fly App 即可看到提示。
 - 请在无干扰无遮挡的环境下使用手机快传功能，远离无线路由器、蓝牙音箱或耳机等干扰源。
- 
- 在手机快传模式查看相册时，若 DJI Neo 2 机身温度上升至一定温度，节能模式将自动开启，此时的最高下载速度仅为 30 MB/s。请留意 App 提示。

DJI RC-N3

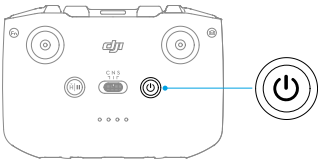
5 DJI RC-N3

5.1 遥控器操作

开启与关闭

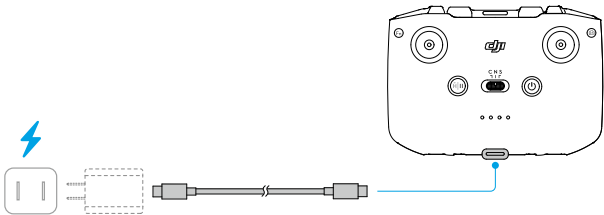
短按一次电源按键，电量指示灯显示当前电量。

短按一次电源按键，再长按 2 秒以开启、关闭遥控器。



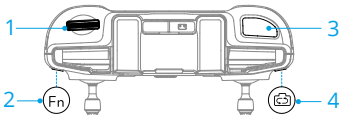
充电

连接充电器至遥控器 USB-C 接口进行充电。



- ⚠
- 每次飞行前，确保遥控器电量充满。遥控器低电量时将会发出提示音。
 - 每隔 3 个月左右重新充电一次以保持电池活性。

控制云台相机



1. 云台俯仰控制拨轮：拨动以控制云台俯仰角度。
2. 自定义按键：按住自定义按键并转动云台俯仰控制拨轮可控制相机变焦。

- 3. 拍照/录像按键：短按一次拍照或开始/停止录像。
- 4. 拍照/录像切换按键：短按一次切换拍照或录像。

飞行挡位切换开关

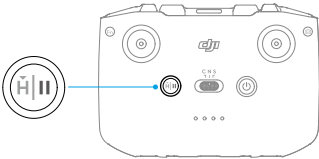
拨动该开关以切换控制飞行器的飞行模式。

图示	对应飞行挡位
C	平稳挡
N	普通挡
S	运动挡

急停/智能返航按键

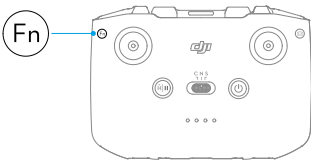
短按按键使飞行器紧急刹车并悬停。

长按智能返航按键直至遥控器发出“滴滴”音启动智能返航，飞行器将返航至最新记录的返航点。返航过程中，短按一次此按键将结束返航。



自定义功能按键

在 DJI Fly 飞行界面，点击 ***> 操控 > 遥控器自定义按键，可查看并设置功能。



5.2 遥控器电量指示灯

闪灯方式	电量
	76-100%

闪灯方式	电量
	51-75%
	26-50%
	0-25%

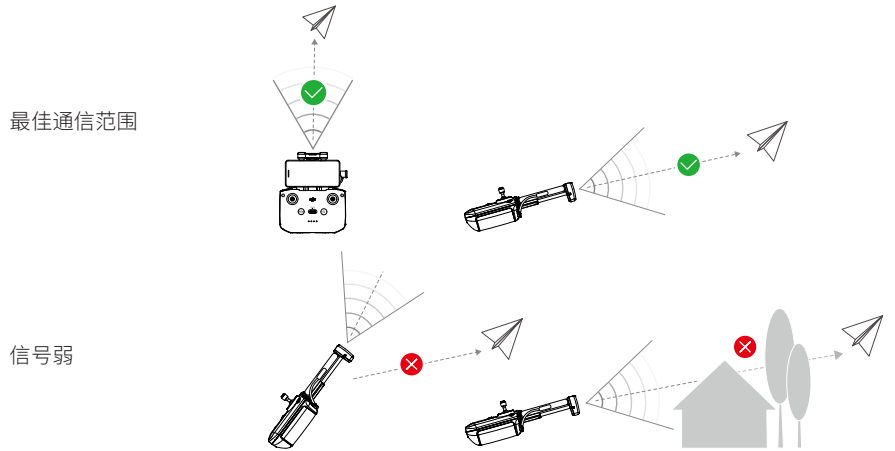
5.3 遥控器提示音

返航提示音不可取消。遥控器低电量报警提示音可通过短按电源按键取消，当电量过低时报警提示音不可取消。

未连接飞行器或移动设备的 DJI Fly App 时，遥控器闲置一段时间后将发出报警，报警结束将自动关机。报警时拨动摇杆或按下任意按键可让遥控器恢复为正常状态。

5.4 遥控器通信范围

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



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

5.5 对频

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

1. 开启飞行器及遥控器。
2. 运行 DJI Fly。
3. 在飞行界面，点击***> **操控 > 配对飞机（对频）**。对频过程中，遥控器发出“嘀-嘀...”提示音。
4. 长按飞行器电源按键 4 秒以上，进入对频后飞行器电池电量指示灯循环闪烁，并发出提示音。对频成功后遥控器发出“嘀嘀”两声提示音。



- 对频时请保持飞行器与遥控器的距离在 0.5 m 以内。
 - 如果使用新遥控器与飞行器成功对频，则原遥控器不再与飞行器连接。
-

附录

6 附录

6.1 参数

访问以下链接获取产品的技术参数：

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

6.2 适配性

访问以下链接获取适配产品的信息：

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

6.3 固件升级

使用 DJI Fly App 或 DJI Assistant 2（消费机系列）调参软件对设备进行升级。

使用 DJI Fly App 升级

使用手机 App 操控时，根据首页的提示进行固件升级。升级时需连接互联网。

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

使用沉浸式体感操控时，开启飞行器、飞行眼镜和遥控设备电源，确保所有设备已对频。连接飞行眼镜的 USB-C 接口至手机。运行并根据 App 的界面提示进行固件升级。升级时需连接互联网。

使用 DJI Assistant 2（消费机系列）升级

使用 DJI Assistant 2（消费机系列）调参软件分别升级所有设备。

1. 开启设备。使用 USB-C 连接线连接设备的 USB-C 接口至个人电脑。
2. 启动 DJI Assistant 2（消费机系列）调参软件，使用 DJI 账号登陆并进入主界面。
3. 点击设备图标，然后点击左边的**固件升级**选项。
4. 选择并确认需要升级的固件版本。
5. 调参软件将自行下载并升级固件。等待升级完成即可。



- DJI Neo 2 固件中包含智能飞行电池固件，务必确保对所有电池进行固件升级。
- 确保按步骤升级固件，否则可能导致升级失败。
- 确保整个升级过程中个人电脑能够访问互联网。
- 升级过程中请勿插拔 USB 数据线。

- 确保升级时设备电量至少在 20% 以上。
- 整个升级过程将持续 10 分钟左右。在升级过程中 DJI Neo 2 可能会出现如下状况：
云台无力，状态指示灯异常闪烁或设备自行重启，以上均属正常现象，请耐心等待固件升级完成。

访问以下链接，参考《发布记录》了解所有版本的固件升级信息。

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

6.4 飞行数据

飞行器具备飞行记录功能，每次开启飞行器电源以后的所有飞行相关数据都将存放于飞行控制系统中。开启飞行器，连接飞行器至 DJI Assistant 2（消费机系列）调参软件可读取飞行数据。

6.5 DJI Neo 2 噪声测试结果

观测点	悬停	飞行 4 m/s
地面观测点（垂直下方）	72.5 dB(A)	76.4 dB(A)
侧面观测点（等高平面）	68.6 dB(A)	68.2 dB(A)

 • 测量环境为室内，场地为全消声室。

6.6 售后保修信息

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



微信扫一扫
获取技术支持

本手册如有更新，恕不另行通知。
在 DJI 官方网站查询最新版本



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

如果你对说明书有任何疑问或建议，请通过以下电子邮箱联系我们：

DocSupport@dji.com。

DJI 和 NEO 是大疆创新的商标。

Copyright © 2025 大疆创新 版权所有。