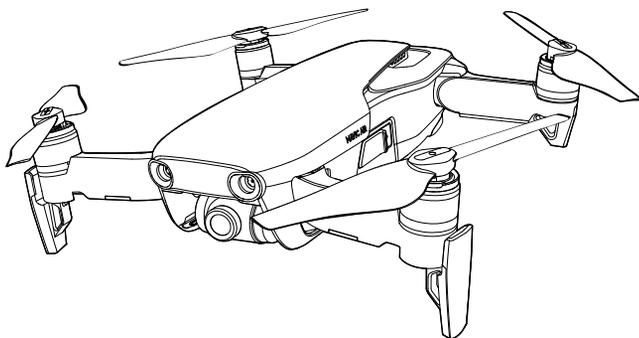


MAVIC AIR

用户手册 V1.2

2018.05



🔍 快速搜索关键词

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

👉 点击目录跳转

用户可以通过目录了解文档的内容结构，点击标题即可跳转到相应页面。

🖨️ 打印文档

本文档支持高质量打印。

阅读提示

符号说明

🚫 禁止 ⚠️ 重要注意事项 💡 操作、使用提示 📖 词汇解释、参考信息

使用建议

DJI™ 为 MAVIC™ Air 用户提供了教学视频和以下文档资料：

1. 《Mavic Air 物品清单》
2. 《Mavic Air 用户手册》
3. 《Mavic Air 快速入门指南》
4. 《Mavic Air 免责声明和安全操作指引》
5. 《Mavic Air 智能飞行电池安全使用指引》

建议用户首先观看教学视频和《Mavic Air 免责声明和安全操作指引》，再使用《Mavic Air 快速入门指南》了解使用过程。获取更多产品信息请参考《Mavic Air 用户手册》。

获取教学视频

用户可通过以下链接获取和观看教学视频，确保正确、安全地使用本产品。

<http://www.dji.com/mavic-air/info#video>



下载 DJI GO 4 App

请务必连接 DJI GO™ 4 或其它可配合使用的 App 使用本产品。扫描右侧二维码以获得下载地址：

如无法正常登陆 Google Play 下载 DJI GO 4 App，请在浏览器地址栏内输入 <https://m.dji.com/djigo4> 直接下载 DJI GO 4 App。

DJI GO 4 App 支持 Android 4.4 及以上系统，支持 iOS 9.0 及以上系统。



* 为保证飞行安全，未连接、未登录 App，以及中国大陆地区用户未绑定手机完善注册信息进行飞行时，飞行器将被限高 30 m，限远 50 m。

下载 DJI Assistant 2 调参软件

通过以下地址下载 DJI Assistant 2 调参软件 <http://www.dji.com/mavic-air/download>

目录

阅读提示	2
符号说明	2
使用建议	2
获取教学视频	2
下载 DJI GO 4 App	2
下载 DJI Assistant 2 调参软件	2
产品概述	6
简介	6
功能亮点	6
准备	6
飞行器部件名称	8
遥控器部件名称	8
激活 Mavic Air	9
飞行器	11
飞行模式	11
飞行器状态指示灯	12
自动返航	12
视觉系统	16
智能飞行模式	19
高级辅助飞行系统	27
飞行数据	27
螺旋桨	27
智能飞行电池	28
云台相机	32
遥控器	35
遥控器操作	35
遥控器通信范围	38
DJI GO 4 App	41
设备	41
编辑器	44
天空之城	44
我	44
使用移动设备 Wi-Fi 控制飞行	44

飞行	47
飞行环境要求	47
飞行限制以及特殊区域限飞	47
飞行前检查	49
自动起飞 / 自动降落	49
手动启动 / 停止电机	50
基础飞行	50
附录	53
规格参数	53
指南针校准	55
固件升级	57
售后保修信息	57

产品概述

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

产品概述

简介

Mavic Air 飞行器小巧可折叠，配备位于机身前方、后方、下方的七目视觉系统，能在室内外稳定悬停、飞行，具备自动返航及前、后方主动避障功能。全新设计的慧拍、全景拍摄、辅助飞行、一键短片、智能跟随、指点飞行等智能飞行功能使飞行器更加易用。三轴云台相机可稳定拍摄 4K 超高清视频与 1200 万像素照片，最大飞行速度为 68.4 km/h，最长飞行时间* 约 21 分钟。

* 最长飞行时间为无风环境时以 25 km/h 匀速飞行时测得。

功能亮点

Mavic Air 飞行器采用新颖折叠型设计，重量仅为 430 g，在保证飞行和使用质量的前提下显著提升了便携性。

Mavic Air 配备 24 mm（35 mm 格式等效）低畸变广角相机和高精度防抖云台，可拍摄 1200 万像素 JPEG 以及无损 RAW 格式的照片及 4K 超高清视频。

采用 DJI 领先的飞控系统，提供了敏捷、稳定、安全的飞行性能。返航功能可使飞行器失去遥控信号或电量不足时自动飞回返航点并降落。除了能在超低空或室内实现稳定飞行和悬停以外，Mavic Air 飞行器配备了前视、后视、下视视觉系统，在有效范围内可实现主动避障，进一步提升安全性。

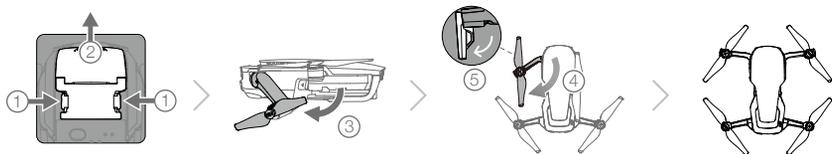
遥控器内置高清图传地面端，与飞行器机身内置的机载端配合，可通过 DJI GO 4 App 在移动设备上实时显示高清图面，稳定传输最高 720 p 图像以及上下行数据。采用新一代增强型 Wi-Fi 技术，信号传输距离最远可达 4 km（FCC 合规版本，无遮挡无干扰环境）。

准备

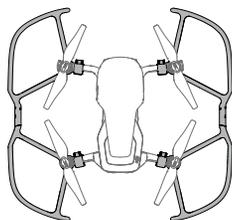
飞行器出厂时处于收纳状态，请按照如下步骤准备飞行器。

准备飞行器

1. 移除云台保护锁扣 ① ②。
2. 首先展开后机臂 ③。
3. 然后展开前机臂与脚架 ④ ⑤。



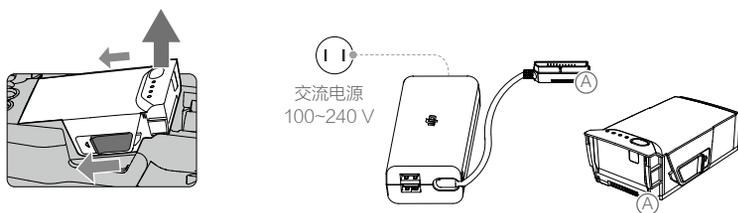
4. 新手模式 * 或室内飞行时建议使用桨叶保护罩提升飞行安全，安装步骤详见桨叶保护罩使用说明。



- ⚠ • 使用完毕后建议安装云台锁扣以保护云台，注意安装、拆卸时保持云台水平向前。
- 脚架内置天线，使用时务必展开，否则将严重影响图传。使用完毕后折叠飞行器时首先折叠脚架，再折叠机臂。

* 可在 DJI GO 4 中开启，新手模式仅限在 GPS 信号良好的环境中使用。新手模式中飞行距离、飞行高度与飞行速度将被限制。

5. 首次使用需给智能飞行电池充电以激活电池。按图示取出智能飞行电池并连接标配电源适配器给其充电。



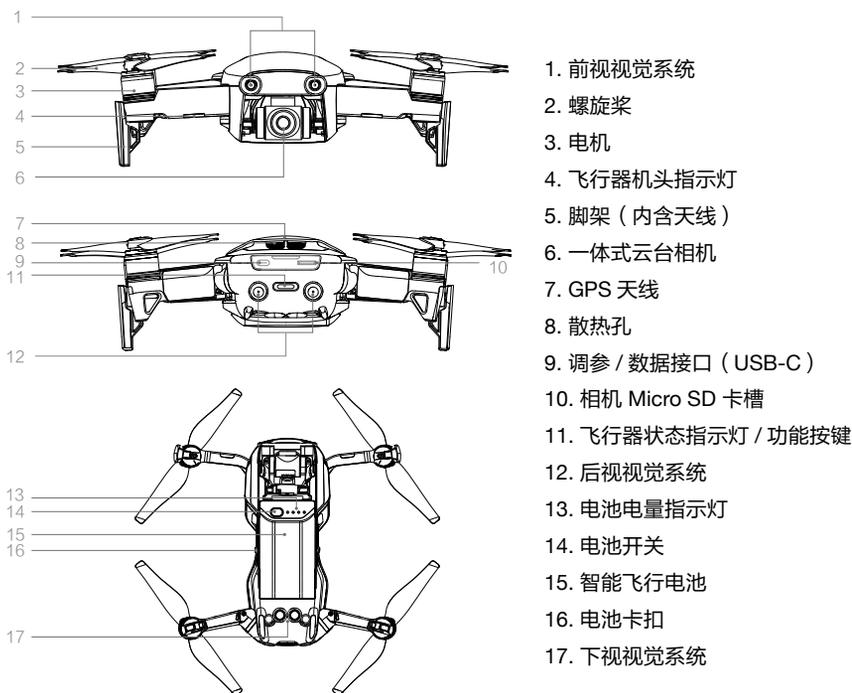
准备遥控器

1. 展开天线，确保天线垂直 ①。展开手柄 ②。
2. 取出收纳于遥控器上的摇杆 ③ 并安装至遥控器 ④。
3. 根据移动设备接口类型选择相应的遥控器转接线连接移动设备 ⑤：Lightning 接口（遥控器转接线已默认安装）、标准 Micro USB 接口、USB-C 接口。调整手柄角度 ⑥ ⑦，使移动设备稳定放置。



- ⚠ • 若使用 iPad 等较大尺寸移动设备时，可使用自备数据线连接遥控器 USB 接口与设备。
- Micro USB 接口与 USB 接口作为图传接口不可同时使用。使用两者任一接口作为图传接口时，请断开另一个接口的设备连接。

飞行器部件名称



遥控器部件名称



5. 摇杆

可拆卸设计。DJI GO 4 App 中可设置摇杆操控方式。

6. 急停按键

使飞行器紧急刹车并原地悬停（GPS 或视觉系统生效时）。

7. 手柄

可调节手柄宽度以放置移动设备。

8. 飞行模式切换开关

用于切换 P（定位）模式与 S（运动）模式。

13. 云台俯仰控制拨轮

调整云台俯仰角度。

14. 录影按键

短按一次启动或停止录影。

15. 自定义功能按键

可通过 DJI GO 4 App 选择功能定义。

16. 拍照按键

短按一次拍摄单张照片。通过 DJI GO 4 可选择不同拍摄模式。

9. USB / 备用图传接口

数据传输接口；连接移动设备以运行 DJI GO 4 App。

10. 功能按键

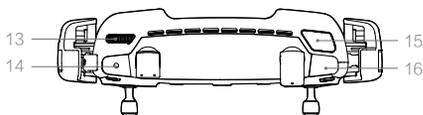
可通过 DJI GO 4 App 选择功能定义。

11. 电源按键

开启 / 关闭遥控器电源。

12. 电量指示灯

显示遥控器电量。



激活 Mavic Air

全新的 Mavic Air 必须通过 DJI GO 4 App 激活。请按以下步骤激活：

1. 在 DJI GO 4 登录或注册您的 DJI 账号。
2. 开启飞行器与遥控器。
3. 通过遥控器转接线，连接移动设备并运行 DJI GO 4。
4. 连接飞行器：在 DJI GO 4 界面选择设备，点击“连接飞行器”，并选择有线连接，按提示完成连接步骤。
5. 连接成功后，在设备界面点击“激活设备”，开始进入激活流程。请按提示完成步骤，最后点击重启飞行器，完成激活。

飞行器

本章介绍飞行器的系统组成，以及各功能特点。

飞行器

Mavic Air 飞行器主要由飞控、通讯系统、视觉系统、动力系统、以及智能飞行电池组成。本章节将详细介绍飞行器上各个部件的功能。

飞行模式

Mavic Air 的飞控支持如下飞行模式：

P 模式（定位）：使用 GPS 模块和前视、后视以及下视视觉系统以实现飞行器精确悬停、智能飞行功能等。P 模式下，GPS 信号良好时（GPS），利用 GPS 可精准定位；GPS 信号欠佳，光照条件满足视觉系统需求时（OPTI）利用视觉系统定位。开启避障功能且光照条件满足视觉系统需求时，最大飞行姿态角为 15° ，最大飞行速度 8 m/s。

在 GPS 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，飞行器会在水平方向将会产生飘移；并且视觉系统以及部分智能飞行模式将无法使用。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，请尽快降落到安全位置以避免发生事故。同时应当尽量避免在 GPS 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。

S 模式（运动）：使用 GPS 模块以实现精确悬停。飞行器操控感度经过调整，最大飞行速度将会提升至 19 m/s。当选择使用 S 模式时，视觉避障系统将自动关闭，飞行器无法自行避障。S 模式下不支持智能飞行功能。

⚠ • 在使用 S 模式飞行时，前视、后视视觉系统不会生效，飞行器无法主动刹车和躲避障碍物，用户务必留意周围环境，操控飞行器躲避飞行路线上的障碍物。

- 在使用 S 模式飞行时，飞行器的飞行速度较 P 模式相比将大幅度提升，由此造成刹车距离也相应地大幅度增加。在无风环境下飞行时，用户应预留至少 30 米的刹车距离以保障飞行安全。
- 在使用 S 模式飞行时，飞行器的下降速度也将大幅提升，在无风环境下飞行时，用户应预留至少 30 米的刹车距离以保障飞行安全。
- 在使用 S 模式飞行时，飞行器的姿态控制灵敏度与 P 模式相比将大幅度提升，具体表现为遥控器上小幅度的操作会导致飞行器产生大幅度的飞行动作。实际飞行时，用户应预留足够的飞行空间以保障飞行安全。

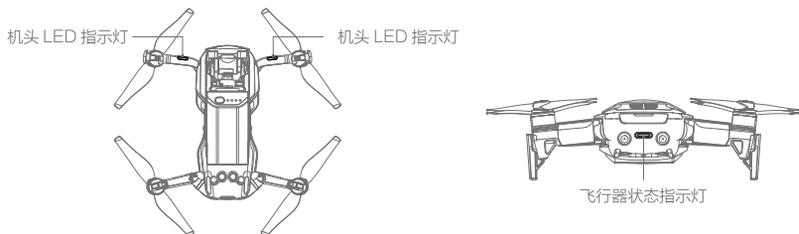
• 通过遥控器上飞行模式切换开关可以切换飞行器的飞行模式。



- 首次使用需要在 DJI GO 4 相机界面点击“☒”后开启“允许切换飞行模式”，才可以通过遥控器切换模式。
 - S 模式仅支持遥控器控制模式使用，使用移动设备控制模式时不支持 S 模式。
-

飞行器状态指示灯

Mavic Air 机身上包含机头 LED 指示灯以及飞行器状态指示灯，它们的位置如下图所示。



机头 LED 指示灯用于指示飞行器的机头方向以及在特定智能飞行模式下指示不同状态（详情请参阅相应智能飞行功能描述章节）。飞行器启动后无其它操作时将会显示红灯常亮（可在 DJI GO 4 App 设置关闭）。尾部的飞行器状态指示灯指示当前飞控系统的状态。请参考下表了解不同的闪灯方式所表示的飞控系统状态。

飞行器状态指示灯说明

正常状态

	红绿黄连续闪烁	系统自检
	黄灯闪四次	预热
	绿灯慢闪	使用 GPS 定位
	绿灯双闪	使用视觉系统定位
	黄灯慢闪	无 GPS 无视觉定位
	绿灯快闪	刹车

警告与异常

	黄灯快闪	遥控器信号中断
	红灯慢闪	低电量报警
	红灯快闪	严重低电量报警
	红灯间隔闪烁	放置不平或传感器误差过大
	红灯常亮	严重错误
	红黄灯交替闪烁	指南针数据错误，需校准

自动返航

Mavic Air 飞行器具备自动返航功能，返航方式分别为智能返航、智能低电量返航以及失控返航。若成功记录了返航点并且 GPS 信号良好，当用户开启智能返航、飞行器低电量触发智能低电量返航、遥控设备与飞行器之间失去通讯信号触发失控返航时，飞行器将自动返回返航点并降落。

图标	GPS	描述
返航点		起飞时或飞行过程中，GPS 信号首次达到  （四格及以上）时，将记录飞行器当前位置为返航点，记录成功后，飞行器状态指示灯将快速闪烁绿灯若干次。

智能返航

智能返航由用户主动触发，可长按遥控器智能返航按键或点击 DJI GO 4 App 相机界面中的  启动。启动后飞行器将调整机头方向并开始返航，返航过程中短按遥控器智能返航按键或点击 DJI GO 4 App 相机界面中的  可退出返航。退出智能返航后，用户可重新控制飞行器。

智能低电量返航

智能飞行电池电量过低时，没有足够的电量返航，此时用户应尽快降落飞行器，否则电量耗尽时飞行器将会直接坠落，导致飞行器损坏或者引发其它危险。为防止因电池电量不足而出现不必要的危险，Mavic Air 主控将会根据飞行的位置信息，智能地判断当前电量是否充足。若当前电量仅足够完成返航过程，DJI GO 4 App 将提示用户是否需要执行返航。若用户在 10 秒内不作选择，则 10 秒后飞行器将自动进入返航。返航过程中可短按遥控器智能返航按键取消返航过程。智能低电量返航在同一次飞行过程中仅出现一次。若用户取消低电量返航提醒并继续飞行，将可能导致飞行器返回时电量不足迫降，造成飞行器丢失或坠毁。

若当前电量仅够实现降落，飞行器将强制下降，不可取消。返航和下降过程中均可通过遥控器（若遥控器信号正常）控制飞行器。



电量指示	含义	飞行器状态指示灯	DJI GO 4 App 界面提示	飞行
智能低电量返航	剩余电量仅够安全返航。	红灯慢闪	提示是否自动返航降落，若不做选择，10 秒后飞行器将默认返航，用户可选择立刻返航或取消返航。	选择执行后，飞行器将自主返航并降落。用户亦可在返航过程中重新获取控制权。注意：重新获取控制权后，将不会再次出现低电量报警返航提示框。
智能低电量降落	剩余电量仅够从当前高度降落。	红灯快闪	提示用户正强制降落，不可取消。	飞行器将缓慢自行降落并停止电机。降落过程中用户可以通过摇杆控制飞行器方向。
预计剩余飞行时间	当前电量所能支持的剩余飞行时间。	无	无	无

- △ 飞行器自动下降过程中也可以推油门杆使飞行器悬停，操控飞行器转移到更合适的地方再降落。电池能量槽上的颜色区间以及预计剩余飞行时间信息，将根据飞行器的飞行高度以及离返航点的距离动态调整。

失控返航

前视视觉系统可在飞行过程中实时对飞行环境进行地图构建，并记录飞行轨迹。当 GPS 信号良好、指南针工作正常且飞行器成功记录返航点后，当无线信号在 RC 控制模式下中断 3 秒或以上，或在 Wi-Fi 控制模式下中断 20 秒或以上飞控系统 will 接管飞行器控制权并参考原飞行路径规划路线，控制飞行器飞回最近记录的返航点。如果在返航开始 60 秒内无线信号恢复正常，飞行器将原地悬停 10 秒，用户可短按遥控器智能返航按键或点击 DJI GO 4 App 相机界面中的  取消返航，若不取消则飞行器按最短距离路线直线返航；若在返航开始 60 秒内无线信号未能恢复，飞行器按最短距离路线直线返航。

返航过程

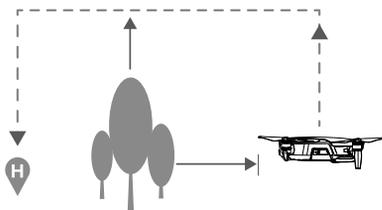
1. 飞行器记录返航点。
2. 触发返航条件（由用户使用遥控器、DJI GO 4 App 触发或由飞行器低电量、失控等触发）。
3. 自动调整机头方向。
4. a. 返航距离大于 20 m 时，飞行器上升至用户设定的返航高度（对地距离至少 3 m）并以 8 m/s 速度返航，同时避障功能生效。若当前高度大于返航高度，则以当前高度返航。
b. 当返航距离小于等于 20 m 但大于 5 m 时，若飞行器当前对地高度大于或等于 2.5 m，则以当前高度返航；若飞行器当前对地高度小于 2.5 m，则飞行器上升至 2.5 m 后返航并以 3 m/s 速度返航，同时避障功能生效。
c. 返航距离小于 5 m 时，飞行器直接降落。
5. 飞行器自动飞至返航点上方，飞行器开始执行精准降落。

返航过程图解



返航避障过程

返航过程中若光照条件满足视觉系统工作时，飞行器遇到障碍物后将后退到安全距离，并上升至无法检测到障碍物，然后继续以当前高度返航。



- ⚠ • 当 GPS 信号欠佳或者 GPS 不工作时，无法实现返航。
- 自动返航过程中，飞行器首先上升至预设返航高度，上升至 20 m 之前飞行器不可控；当飞行器上升至 20 米以后但没达到预设返航高度前，若用户推动油门杆，飞行器将会停止上升并从当前高度返航。
- 返航过程中，若光照条件不符合前视视觉系统的需求，则飞行器无法躲避障碍物，遥控器信号正常时用户可控制飞行器航向。所以在起飞前务必先进入 DJI GO 4 App 的相机界面，选择  设置适当的返航高度。
- 返航过程中，用户可通过遥控器或 DJI GO 4 控制飞行器的速度和高度，但不可以控制机头朝向与左右飞行。
- 飞行器无法自动躲避位于飞行器上方与侧方的障碍物。

降落保护

飞行器到达返航点上方时，降落保护功能生效，飞行器具体表现为：若飞行器降落保护功能正常且检测到地面可降落时，飞行器将直接降落；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；

若飞行器降落保护功能不正常，则下降到离地面 0.5 m 时，DJI GO 4 App 将提示用户是否需要继续降落。点击确认后，飞行器降落。

精准降落

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



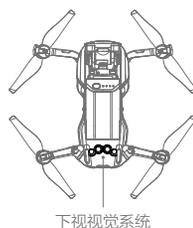
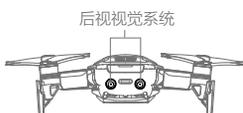
- 精准降落过程中降落保护同时生效。
- 飞行器仅在满足以下条件的情况下可实现精准降落：
 - a) 飞行器仅在起飞时记录返航点，飞行过程中未刷新返航点
 - b) 飞行器起飞方式为垂直起飞，且起飞高度超过 10 m
 - c) 地面环境未发生动态变化
 - d) 地面环境纹理不是太少（例如雪地）
 - e) 光线不是特别暗（例如晚上）或强光照射
- 降落过程中，可使用遥控器进行控制：
 - a) 下拉油门摇杆可加大下降速度
 - b) 上推油门摇杆或者其他方式拨动摇杆都被视为放弃精准降落，飞行器将垂直下降，降落保护功能同时生效。

视觉系统

Mavic Air 配备前视、后视与下视视觉系统。

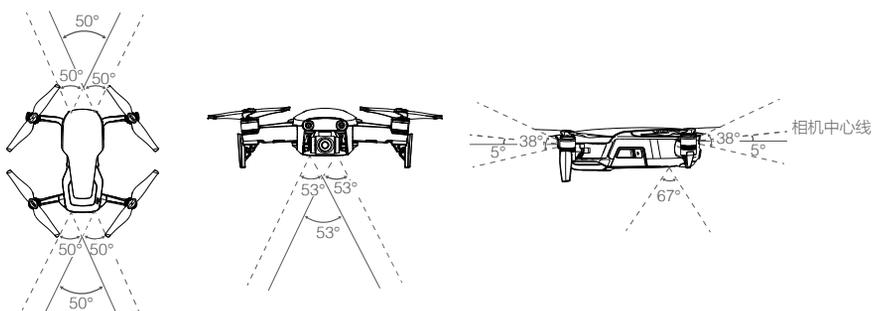
前视、后视视觉系统分别位于机头、机尾两侧，由两个摄像头组成，通过视觉图像测距来感知障碍物。

下视视觉系统位于飞行器底部，由两个摄像头和一个红外传感器模组（一收一发）组成。下视视觉系统利用摄像头获取飞行器位置信息，同时通过红外传感器判断当前高度，从而使飞行器精确定位，同时也能提供飞行器对地高度参考。



观测范围

前视、后视视觉系统和下视视觉系统的观测范围如图所示。若障碍物处于观察范围以外，则飞行器无法有效地躲避障碍物，应谨慎飞行。



校准

高级校准

视觉系统出厂时已经校准，可正常工作。如果飞行器受到强烈碰撞，则有可能导致需要重新校准。DJI GO 4 App 将提示用户何时需要校准。请将飞行器连接 DJI Assistant 2 调参软件，按以下步骤校准视觉系统（图示以校准前视视觉系统为例）。



根据提示，重复以上步骤校准后视、下视视觉系统。

快速校准

当 DJI GO 4 App 提示标定参数异常时，可以在 DJI GO 4 App 中点击“视觉传感器”中的“标定”按钮进行快速校准。

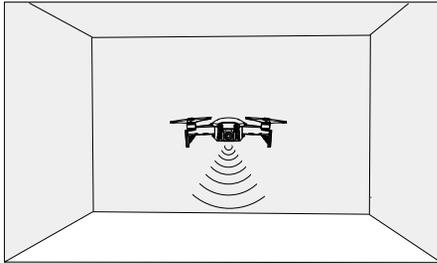
- ⚠️ 推荐在光照条件良好，纹路丰富的场所（如草地）进行快速校准。快速校准为临时解决方案，请尽量使用个人电脑上的 DJI Assistant 2 调参软件进行高级校准。
- 不要在反光的表面上（如大理石、瓷砖等）进行快速校准。

使用场景

下视视觉系统适用于无 GPS 信号或 GPS 信号欠佳的环境，最佳工作高度范围为 0.5 - 8 m，超出该范围飞行时，视觉定位性能可能下降，请谨慎飞行。

使用步骤

1. 使飞行模式为 P 模式，开启飞行器。
2. 起飞后飞行器状态指示灯显示绿灯双闪，下视视觉系统将自动工作。



前视、后视视觉系统适用于光照良好的环境，且飞行路线中遇到的障碍物纹理不可特别稀疏。另外由于惯性关系，需要控制飞行器在有效距离内刹车，飞控系统将限制飞行器的姿态角不超过 15° ，且飞行速度低于 8 m/s。

⚠ 视觉系统的测量精度容易受光照强度、物体表面纹理情况所影响，在没有纹理特征的表面，及在光照强度不足或过强的环境中视觉系统将无法正常工作。在视觉失效的情况下，飞行器会自动切换到姿态模式。在以下场景飞行时，视觉系统可能会无法定位，需谨慎使用：

- 低空（0.5 m 以下）快速飞行。
- 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。
- 水面或者透明物体表面。
- 运动物体表面（例如人流上方、大风吹动的灌木或者草丛上方）。
- 光照剧烈快速变化的场景。
- 特别暗（光照小于 10 lux）或者特别亮（光照大于 10,000 lux，例如正对着阳光飞行）的物体表面。
- 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。
- 飞行器速度过快（如离地 1 m 处时飞行速度超过 5 m/s）。

- ☀
- 请勿覆盖摄像头模块的保护玻璃片，并保持清洁及无破损。
 - 由于视觉系统依赖地表图像来获取位移信息，请确保周边环境光源充足，地面纹理丰富。

智能飞行模式

Mavic 飞行器具备一键短片、智能跟随、慧拍、三脚架模式、影像模式、指点飞行、兴趣点环绕等智能飞行功能。点击 DJI GO 4 App 相机界面的  图标可进入智能飞行功能选项。

一键短片

一键短片提供渐远、环绕、螺旋、冲天、彗星、小行星等不同拍摄方式，飞行器可自动按照所选拍摄方式飞行并持续拍摄特定时长，最后自动生成一个 10 秒钟的短视频，支持在回放中编辑与快速分享视频。

 **渐远**：飞行器边后退边上升，镜头跟随目标拍摄。

 **环绕**：飞行器以拍摄目标为中心，以特定距离环绕飞行拍摄。

 **螺旋**：飞行器以拍摄目标为中心，螺旋上升拍摄。

 **冲天**：飞行器飞行到目标上方后垂直上升，镜头俯视目标拍摄。

 **彗星**：飞行器以初始地点为起点，椭圆轨迹飞行绕到目标后面，并飞回起点拍摄。使用时确保飞行器周围有足够空间（四周有 30 m 半径、上方有 10 m 以上空间）。

 **小行星**：采用轨迹与全景结合的方式，完成一个从全景到局部的漫游小视频。飞行器以拍摄目标为中心，远离同时上升到一定高度拍摄，并以飞行最高点为全景照片的初始位置拍摄全景照片。最后合成全景图为星球效果，生成视频播放顺序与飞行轨迹相反。使用时确保飞行器周围有足够空间（后方有 40 m、上方有 50 m 及以上空间）。

启动一键短片

1. 确保飞行器电量充足并处于 P 模式。启动飞行器，使飞行器起飞至离地面 2 m 以上。



2. 进入 DJI GO 4 App 的相机界面，点击  后，选择一键短片并阅读新手指导及注意事项。确保已充分了解并能安全使用该功能。

3. 选定拍摄方式后，在屏幕上直接点击拍摄目标上的圆圈，或在屏幕用手指框选拍摄目标后（建议选择人物为目标，不建议选择建筑物），点击“GO”，飞行器将自动飞行拍摄。拍摄完成后飞行器将飞回拍摄起始位置。



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

- 一键短片功能只能在 GPS 信号良好时使用。
- 飞行器无法自行躲避上方与两侧的障碍物，请小心使用。
 - 进入一键短片功能后，视频录制的帧率将会自动更改为 30 fps，其中小行星的分辨率将调至 1080P，一键短片帧率及小行星分辨率不支持用户自行设置。

退出一键短片

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

点击 按键或切换到遥控器上的 SPORT 档可退出一键短片，飞行器将回到普通模式。

智能跟随

基于图像的智能跟随，对人、车、船等有识别功能。在跟随不同类型物体时将采用不同跟随策略。用户可通过点击 DJI GO 4 App 中的相机界面的实景图选定目标。飞行器可同时检测多达 16 个目标，用户选定目标后，飞行器将通过云台相机跟踪目标，飞行器与目标保持一定距离并跟随飞行。整个跟随过程无需借助 GPS 外置设备。

启动智能跟随

1. 确保飞行器电量充足并处于 P 模式。启动飞行器，使飞行器起飞至离地面 2 m 以上。



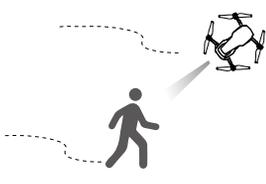
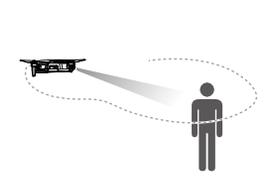
2. 进入 DJI GO 4 App 的相机界面，点击 ，选择智能跟随并阅读注意事项。

3. 轻触屏幕或拖动选择需要跟踪的目标区域。点击确认后，飞行器将与目标保持一定距离并跟随飞行。若出现红框，则请重新选择目标。



4. 使用智能跟随飞行过程中，飞行器会根据视觉系统提供的数据判断是否有障碍物，检测到障碍物时飞行器将悬停并暂停跟随。若跟随目标移动速度过快或长时间被遮挡，则需要重新选定跟随目标。

智能跟随模式包含如下功能：

普通模式	平行模式	锁定模式
		
<p>飞行器保持与跟随目标的相对距离，寻找最短的路径跟随目标。跟随过程中可以通过横滚杆改变跟随角度或实现环绕目标。</p>	<p>飞行器始终保持相对目标的拍摄和跟随角度，实现正面或侧面跟随。跟随过程中可以通过横滚杆改变跟随角度或实现环绕目标。通过拖动目标下方的滑块可实现自动环绕目标。</p> <p>此模式下无视觉避障功能，请确保在空旷无遮挡环境下使用。</p>	<p>带有航向锁定功能。初始化目标时，飞行器以当前与目标的夹角为航向角进行跟随。跟随的结果仅用于控制飞行器的航向角和云台的移动，使得飞行器一直看向跟随目标，但不主动跟随目标移动，用户需要通过摇杆来控制飞行。此时偏航杆不能控制飞行器航向，云台控制拨轮不再控制云台角度，而是对画面进行动态构图控制。</p> <p>此模式无视觉避障功能，请确保在空旷无遮挡环境下使用。</p>

- ⚠️ • 请在飞行器的跟随路径上始终避让人，动物，细小物体（如：树枝或电线等），或透明物体（如：玻璃或水面）。
- 始终留意来自飞行器四周（特别是左方和右方）的物体，并通过手动操作遥控器来避免碰撞。
- 时刻准备在紧急情况下切换遥控器飞行模式开关至 SPORT 档、或按下遥控器急停按键、或点击屏幕上的“STOP”按钮使飞行器紧急刹车并悬停。
- 在以下场景需谨慎使用智能跟随模式：
 - a) 被跟随物体在非水平地面上移动
 - b) 被跟随物体在移动时发生大幅度的形变
 - c) 被跟随物体被长时间遮挡或位于视线外
 - d) 被跟随物体在积雪覆盖的区域
 - e) 被跟随物体与周围环境颜色或图案非常相近
 - f) 环境特别暗（光照小于 300 lux）或者特别亮（光照大于 10,000 lux）时
- 用户在使用智能跟随模式时，请务必遵守当地的法律法规对隐私权的规定。

退出智能跟随

智能跟随过程中短按遥控器上的急停按键使飞行器紧急刹车并悬停，再次点击屏幕可继续拍摄；点击屏幕上的 ⊗ 或切换到遥控器上的 SPORT 档以退出智能跟随。退出智能跟随后，飞行器将原地悬停。

慧拍

Mavic Air 全新设计的慧拍功能，无须遥控器或移动设备，即可实现飞行器起飞 / 降落、调整飞行器位置 / 距离、跟随、自拍等功能。（飞行器固件 v1.0.1.0 或以上版本支持慧拍功能；飞行器固件 v1.0.2.0 或以上版本支持脱控模式）

- ⚠️ • 首次使用慧拍功能，请连接移动设备或遥控器，阅读使用说明和安全操作指引。
- 请安装桨叶保护罩后，于开阔、光线良好、远离人群的地点使用飞行器慧拍功能。

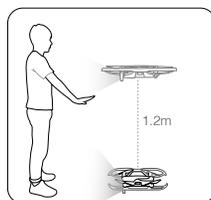
手势起飞

1. 开启飞行器并放置平地上，面朝机头。a. 在 DJI GO 4 App 点击  进入慧拍模式，飞行器开始检测人脸及手掌。b. 双击尾部功能按键也可进入慧拍模式（脱控模式，不需通过遥控器和 DJI GO 4 操作）。飞行器开始检测人脸及手掌。

机头指示灯： —— 黄灯常亮

2. 在飞行器前 2-3 m 内举起手掌，2 s 后飞行器起飞并悬停。

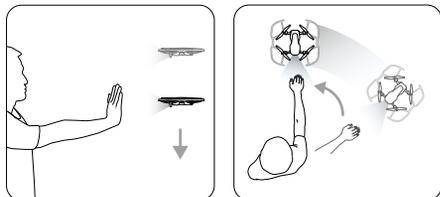
机头指示灯： …… 绿灯慢闪



- ⚠️ 若不满足起飞条件，机头指示灯将呈红灯常亮，此时请连接 DJI GO 4 App 查看飞行器自检信息。

掌控位置

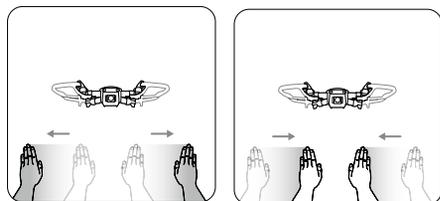
1. 在飞行器前方约 2 m 处，手掌掌心正对相机保持 2 s，进入手势控制。
2. 举高或降低手掌，飞行器将上升或下降。身体带动手掌左右转动，飞行器将左右环绕。举掌前进或后退，飞行器将前后飞行。
机头指示灯：…… 绿灯慢闪



掌控距离

1. 双手平举手掌正对飞行器，进入控制飞行器远近移动模式。
2. 双手缓慢分开，飞行器平飞后退（最远可到 6 m）。
3. 双手缓慢并拢，飞行器平飞靠近（最近可到 2 m）。

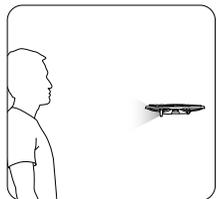
机头指示灯：…… 绿灯慢闪



跟随

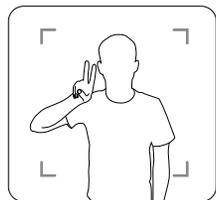
1. 慧拍模式中将手掌放下，飞行器自动进入跟随模式。
2. 跟随过程中用户可以掌控调整飞行器位置和距离。
3. 用户可于 App 中选择普通模式或平行模式。脱控状态下，飞行器将默认使用上一次选择的模式进行跟随。

机头指示灯：—— 绿灯常亮



手势拍照

距离飞行器 7 m 内，面向飞行器重新伸出手做出“拍照”手势（如右图所示），飞行器将开始拍照倒计时。倒计时前 1 s 机头指示灯为红灯慢闪，然后 1 s 快闪，拍照时指示灯熄灭。

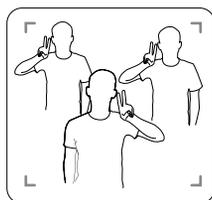


集体照功能

1. 若出现大于或等于两个拍照手势（同一个人或多个人），则触发集体照功能。
2. 飞行器在当前位置拍摄一张照片，然后飞到距离人物 5 m 远处并上升以俯仰角度 30° 的位置拍摄一张照片，最后飞到距离人物 7 m 远处并上升以俯仰角度 15° 的位置拍摄一张照片。三张照片拍摄完成后飞行器自动飞回初始位置。

拍摄首张照片时机头指示灯红灯慢闪 1s，快闪 1s，拍照时熄灭 1s。

拍摄其余两张照片时机头指示灯红灯双闪拍一张。

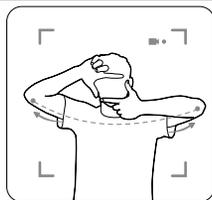


- ⚠ 无 GPS 环境下（如室内）无法使用集体照功能，请移动到室外开阔、GPS 良好以及光线良好的环境中使用集体照功能。

手势录像

距离飞行器 7 m 内，面向飞行器做出“录像”手势（如右图所示，至少一只手置于鼻子上方）。录像时机头指示灯熄灭。开始录像 5 s 后再次做“录像”手势可以结束录像。

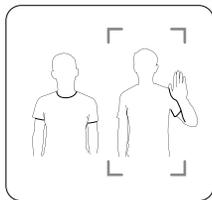
机头指示灯：🔴 …… 指示灯熄灭



切换控制者

1. 当前控制者将手放下。
2. 新控制者在原控制者旁，并于飞行器前方约 2 m 处举起单掌，切换成功后机头指示灯变为绿灯慢闪。

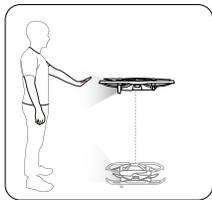
机头指示灯：🔴 …… 绿灯慢闪



手势降落

将飞行器控制到合适的位置。手势控制飞行器降到最低处，确保手掌正对飞行器，并保持下压姿势 3 s，飞行器将自动降落并停止电机。

机头指示灯：🔴 …… 绿灯慢闪



退出慧拍

使用慧拍模式结束飞行后：

若飞行器未连接遥控器或移动设备，请及时关闭飞行器；

若飞行器已连接遥控器，可切换到 SPORT 档以退出慧拍；

若飞行器已连接移动设备，可点击 DJI GO 4 App 屏幕上的 ⓧ 退出慧拍。

- ⚠ 慧拍功能不会自动退出（如长时间未起飞、手势降落后），用户仅可通过操控遥控器或使用 DJI GO 4 App 退出慧拍。
- 在脱控的情况下进入慧拍，使用完毕后请务必关闭飞行器或连接遥控器或使用移动设备进入 DJI GO 4 App 以退出慧拍。
- 在脱控的情况下进入慧拍模式，如果起飞后未同时检测到人脸及手掌，则飞行器在 60 s 内自动降落；如果跟随过程中丢失跟随目标，则飞行器会在 30 s 后返回最后记录目标的位置等待，30 s 后仍无法检测到目标时将自动降落（降落保护功能生效）。

三脚架模式

三脚架模式下，飞行器的最大飞行速度调整为 1 m/s，同时降低了操控感度，方便用户进行微调构图，使拍摄更加平稳流畅。

- ⚠ 务必在 GPS 信号稳定良好、光照充足的地方使用三脚架模式。如果使用三脚架模式过程中 GPS 信号丢失，同时光照条件不满足视觉系统工作要求，飞行器将从三脚架模式转换成姿态模式，导致飞行速度变快并无法精准定位。请务必小心使用。

影像模式

影像模式下延长了飞行器的刹车距离，飞行器缓慢减速直至停止以减少急停带来的抖动，同时限制了航向旋转角速度，使拍摄画面仍然稳定、平滑。

指点飞行

指点飞行分为正向 / 反向 / 自由朝向 / 坐标四种模式。用户可通过点击 DJI GO 4 App 中的相机界面的实景图，指定飞行器向所选目标区域飞行，飞行器将按照用户选定的子模式自动飞行。若光照条件良好，飞行器在指点飞行的过程中可以躲避前、后方障碍物或悬停以进一步提升飞行安全性。

正向：飞行器向所选目标方向前进飞行。前视觉系统正常工作。

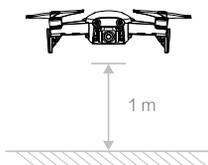
反向：飞行器向所选目标方向倒退飞行。后视觉系统正常工作。

自由朝向：飞行器向所选目标前进飞行。用户可使用摇杆自由控制飞行器航向。此模式下无视觉避障功能。请确保在空旷无遮挡的环境下使用。

坐标模式：点击 DJI GO 4 App 相机界面中地面上的一个目标点，飞行器将自动以当前高度水平飞至目标点上方。

启动指点飞行

1. 确保飞行器电量充足处于 P 模式。启动飞行器，使飞行器起飞至离地面 1 米以上。



2. 进入 DJI GO 4 App 的相机界面，点击  选择指点飞行并阅读注意事项，选择子模式。

- 轻触屏幕中地面上空闲区域中的目标，若目标可以到达，App 将出现“GO”图标。点击“GO”图标，飞行器将按照用户选定的子模式自动飞行。若目标不可到达，App 将出现提示，请根据提示调整后重新指定目标。



退出指点飞行

指点飞行过程中短按遥控器上的急停按键或往飞行方向反向打杆 使飞行器紧急刹车并悬停，再次点击屏幕可继续拍摄。

点击 按键或切换到遥控器上的 SPORT 档可退出指点飞行，飞行器将回到普通模式。

- ⚠️ 请勿指示飞行器飞向人，动物，细小物体（如：树枝或电线等），或透明物体（如：玻璃或水面等）。
- 用户选定的指点飞行的方向与飞行器实际飞行的方向可能存在误差。
- 用户在屏幕上可以选的指点飞行范围是有限的，在靠近操作界面的上部或下部边缘区域点击时可能无法进行指点飞行。此时 DJI GO 4 App 将提示无法执行指点飞行。

兴趣点环绕

选取兴趣点，可设置环绕半径、飞行高度与飞行速度，使飞行器按设定的参数环绕飞行。



高级辅助飞行系统

在 P 模式下可以使用高级辅助飞行系统（APAS）。当用户往前或者往后打杆飞行时，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。

绕行轨迹分为左右水平绕开和向上绕开，需要用户保持向前或向后打杆。此时如果用户叠加其它杆量，则绕行和杆量会同时作用。若用户向前打杆时同时叠加航向杆量，则飞行器表现为协调转弯。若用户施加杆量较大时，则优先响应用户施加杆量，不进行绕行。

打杆绕行过程中可以暂停（遥控器暂停键或 App 暂停键），飞行器将悬停 3 s。

在 DJI GO 4 App 相机界面，点击  开启高级辅助飞行系统。

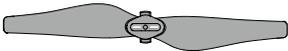
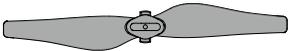
 使用智能飞行功能时，高级辅助飞行系统将自动关闭，退出智能飞行系统时将自动恢复。

飞行数据

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

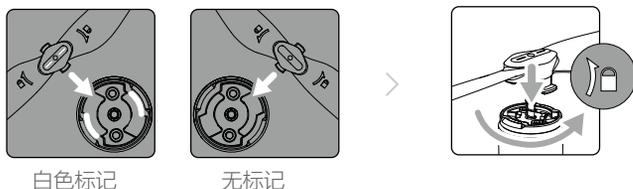
螺旋桨

Mavic Air 使用 5332S 快拆螺旋桨。桨帽带白色标记和不带白色标记的螺旋桨分别指示了不同的旋转方向。

螺旋桨	白色标记	不带标记
示意图		
安装位置	安装至带白色标记的安装座。	安装至不带标记的安装座。
符号说明	 锁紧：表示安装螺旋桨时的旋转方向。	

安装方法

如下图所示，准备一对螺旋桨，将带白色标记的螺旋桨安装至带有白色标记的电机桨座上。将桨帽嵌入电机桨座并按压到底，沿锁紧方向旋转螺旋桨到底，松手后螺旋桨将弹出锁紧。使用同样的方法安装不带白色标记的螺旋桨至不带白色标记的电机桨座上。



拆卸

用力按压桨帽到底，然后沿螺旋桨所示锁紧方向反向旋转螺旋桨，即可拆卸。

- ⚠ • 由于桨叶较薄，请小心操作以防意外划伤。
- 请使用 DJI 提供的螺旋桨，不可混用不同型号的螺旋桨。
- 螺旋桨为易损耗材，如有需要，请另行购买。
- 每次飞行前请检查螺旋桨是否安装正确和紧固。
- 每次飞行前请务必检查各螺旋桨是否完好。如有老化，破损或变形，请更换后再飞行。
- 请勿贴近旋转的螺旋桨和电机，以免割伤。
- 收纳时，请根据收纳包结构正确放置飞行器，错误放置将会挤压螺旋桨，导致螺旋桨变形、动力性能下降。

智能飞行电池

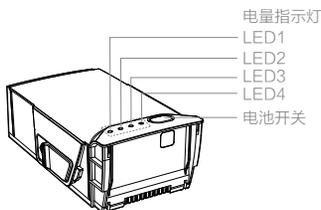
Mavic Air 智能飞行电池容量为 2375 mAh、额定电压为 11.55 V、带有充放电管理功能的电池。该款电池采用高能电芯，并使用先进的电池管理系统。

智能飞行电池功能

1. 电量显示：电池自带电量指示灯，可以显示当前电池电量。
2. 电池存储自放电保护：电池满电并在无任何操作存储 10 天后，电池将自动开启自放电模式（由满电放电至 65% 电量约需 1 天时间，期间可能会有轻微发热，属正常现象）以保护电池。
3. 平衡保护：自动平衡电池内部电芯电压，以保护电池。
4. 过充电保护：过度充电会严重损伤电池，当电池充满后会自动会停止充电。
5. 充电温度保护：电池温度为 5℃ 以下或 40℃ 以上时充电会损坏电池，在此温度时电池将不启动充电。
6. 充电过流保护：大电流充电将严重损伤电池，当充电电流过大时，电池会停止充电。
7. 过放电保护：过度放电会严重损伤电池。电池未在使用时，放电至一定电压时电池会切断输出。飞行过程中电池不会启用过放电保护。
8. 短路保护：在电池检测到短路的情况下会切断输出，以保护电池。
9. 电芯损坏检测：在电池检测到电芯损坏或者电芯严重不平衡的情况下，会提示电池已经损坏。
10. 休眠保护：当电池处于开启状态时，若未连接任何用电设备，电池在 20 分钟后关闭输出，同时会进入到关闭状态，以保持电量。当电池电量低于 10% 时，6 小时后电池将自动进入休眠状态以防止过放。此时短按电池开关电量指示灯不会亮起，对电池充电即可唤醒。
11. 通讯：飞行器可以通过电池上的通讯接口实时获得电池信息，例如电压、电量、电流等。

- ⚠ 使用电池前请仔细阅读并严格遵守 DJI 在本手册、免责声明、电池表面贴纸上的要求。未按要求使用造成的后果由用户承担。

使用智能飞行电池



开启 / 关闭

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

低温使用注意事项：

1. 在低温环境（ -10°C 至 5°C ）下使用电池，电池容量将骤减从而导致飞行时间急剧减少。使用前请充满电并对电池保温。
2. 在 -10°C 以下的环境下无法使用电池。
3. 在低温环境下，当 DJI GO 4 App 提示“低电压报警”时建议立刻停止飞行。
4. 在低温环境下，建议在飞行前将电池预热至 5°C 以上，预热至 20°C 以上更佳。
5. 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。

⚠ 在低温环境下飞行前，可将电池插入飞行器内预热 1 至 2 分钟，当电池充分预热后再起飞。

查看电量

在智能飞行电池关闭状态下，短按电池开关一次，可查看当前电量。

☞ 电量指示灯可用于显示智能飞行电池充放电过程中的电量，指示灯定义如下。

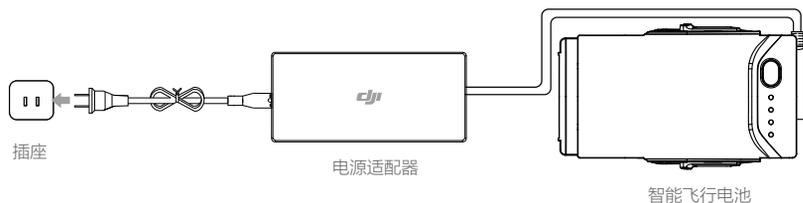
- 表示 LED 灯在指示过程中常亮 ☀ 表示 LED 灯在指示过程中有规律地闪烁
○ 表示 LED 灯熄灭

LED1	LED2	LED3	LED4	当前电量
○	○	○	○	88%~100%
○	○	○	☀	75%~88%
○	○	○	○	63%~75%
○	○	☀	○	50%~63%
○	○	○	○	38%~50%
○	☀	○	○	25%~38%
○	○	○	○	13%~25%
☀	○	○	○	0%~13%

充电

每次使用智能飞行电池前，请务必充满电。智能飞行电池必须使用 DJI 官方提供的专用电源适配器进行充电。

1. 连接电源适配器到交流电源（100-240 V，50/60 Hz；如果需要，请使用电源转换插头）。
2. 在智能飞行电池关闭的状态下，连接智能飞行电池与电源适配器。
3. 充电状态下智能飞行电池电量指示灯将会循环闪烁，并指示当前电量。
4. 电量指示灯全部熄灭时表示智能飞行电池已充满。请取下智能飞行电池和电源适配器，完成充电。



智能飞行电池常温（15℃ -40℃ 时）完全充满约需 53 分钟，低温（5℃ -15℃ 时）约需 1 小时 40 分钟。

- ⚠️
- 飞行结束后智能飞行电池温度较高，须待智能飞行电池降至室温再对智能飞行电池进行充电。
 - 智能飞行电池可允许充电温度范围为 5℃ 至 40℃，若电芯的温度不在此范围，电池管理系统将禁止充电。最佳的充电温度范围为 $25 \pm 3^\circ\text{C}$ ，在此温度范围内充电可延长电池的使用寿命。
 - Mavic Air 选配充电管家可同时为多块电池充电。请访问 DJI 官方商城了解更多信息。

充电过程中电量指示灯指示如下。

LED1	LED2	LED3	LED4	当前电池电量
☀️	☀️	○	○	0%~50%
☀️	☀️	☀️	○	50%~75%
☀️	☀️	☀️	☀️	75%~100%
○	○	○	○	充满

充电保护指示

电池 LED 灯可显示由于充电异常触发的电池保护的相关信息。

充电指示灯					
LED1	LED2	LED3	LED4	显示规则	保护项目
○	☀	○	○	LED2 每秒闪 2 次	充电电流过大
○	☀	○	○	LED2 每秒闪 3 次	充电短路
○	○	☀	○	LED3 每秒闪 2 次	充电过充导致电池电压过高
○	○	☀	○	LED3 每秒闪 3 次	电源适配器电压过高
○	○	○	☀	LED4 每秒闪 2 次	充电温度过低
○	○	○	☀	LED4 每秒闪 3 次	充电温度过高

排除故障（充电电流过大、充电短路、充电过充导致电池电压过高、电源适配器电压过高、充电温度过高或过低）后，请按下电池开关取消 LED 灯保护提示，重新拔插电源适配器恢复充电。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，无需重新拔插电源适配器。

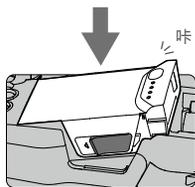
- ⚠ • 智能飞行电池必须使用 DJI 官方指定的专用电源适配器进行充电，对于使用非 DJI 官方提供的电源适配器进行充电所造成的一切后果，DJI 将不予负责。

☀ 放电方法

- 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）。

安装电池

按图示方向正确安装电池。注意将电池卡扣锁紧到位。推入时应有“咔”一声。



拆卸电池

推动电池两侧卡扣，等待电池弹出电池仓后取出电池。

- ⚠ • 请勿在电源开启的情况下拆、装电池。
- 确保电池安装到位。若 App 提示电池未安装到位，飞行器将不允许起飞。

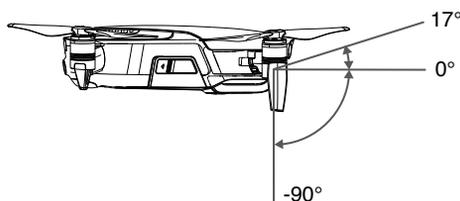
云台相机

云台概述

三轴稳定云台为相机提供稳定的平台，使得在飞行器高速飞行的状态下，相机也能拍摄出稳定的画面。通过遥控器的云台俯仰拨轮调整俯仰角度，也可在 DJI GO 4 App 相机界面长按屏幕直至出现蓝色光圈，通过拖动光圈调整云台角度。

俯仰方向可控角度为 -90° 至 $+17^{\circ}$ ，默认控制角度为 -90° 至 0° （可在 DJI GO 4 App 云台设置界面“高级设置”中打开“扩展云台俯仰轴限位”，扩展控制角度至 $+17^{\circ}$ ）。

请在 DJI GO 4 相机界面中点击  进入云台设置界面，可设置云台角度、跟随模式、进行云台校准等。



云台跟随模式

云台可工作于跟随模式和 FPV 模式，以适应不同的拍摄需求。

跟随模式

云台横滚方向保持水平。用户可远程控云台俯仰角度。此模式适用于拍摄稳定画面。

FPV 模式

云台横滚方向的运动自动跟随飞行器横滚方向的运动而改变，适用体验第一人称视角飞行。

-
-  起飞前请将飞行器放置在平坦开阔的地面上，请勿在电源开启后碰撞云台。
- 若将飞行器放置在凹凸不平的地面或草地上时地面物体碰到云台，或者云台受到过大的外力作用（例如被碰撞或被掰动）可能会导致云台电机异常。
 - 在大雾或云中飞行时可致云台结露，导致临时故障。若出现此状况，云台干燥后即可恢复正常。
-

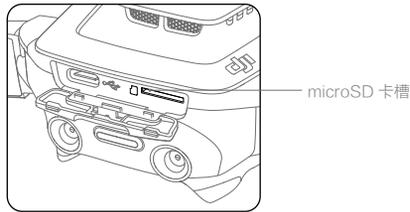
相机概述

Mavic Air 相机的 CMOS 尺寸为 1/2.3 英寸，分辨率可达 1200 万有效像素，配备 24 mm（35 mm 格式等效）低畸变广角镜头。

相机支持每秒 30 帧的 4K 高清视频录像，支持最高 1200 万像素静态照片拍摄，应用先进的图像处理技术，输出优质的图片；支持多种拍摄模式，包括单拍、连拍、定时拍摄、全景拍摄等。结合 DJI GO 4 App 使用，可以实现实时预览。用户可以通过回放功能查看照片和视频。

相机 SD 接口

Mavic Air 机身内置 8 GB 存储空间，可用于存储拍摄影像，并且配备 microSD 卡槽，支持 microSD 卡存储。由于相机要求快速读写高分辨率的视频数据，请使用 Class 10 或 UHS-1 及以上规格的 microSD 卡，以保证 HD 视频正常录制。



-
- ⚠ • 请勿在飞行器电源开启的时候插拔 SD 卡。
• 为保证相机系统稳定性，将单次录像时长限制在 30 分钟以内。
-

遥控器

本章节介绍遥控器的各项功能，包括如何操控飞行器以及操作相机。

遥控器

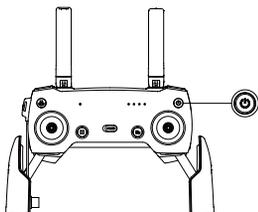
Mavic Air 遥控器使用新一代增强型 Wi-Fi 图传技术，配合完备的功能按键可在最大 4 千米（FCC 合规版本，无遮挡无干扰环境）通信距离内完成飞行器与相机的操作与设置，并可通过 DJI GO 4 App 在移动设备实时显示高清画面。折叠式手柄可稳定放置移动设备，可拆卸摇杆设计使遥控器更方便收纳。最长工作时间约为 3 小时*。

- 合规版本：Mavic Air 遥控器符合当地标准。
- 操控模式：遥控器根据操控习惯分为美国手、日本手和中国手，可以在 DJI GO 4 App 中点击  自定义。建议初学者使用美国手作为操控方式。
- 美国手：控制油门的摇杆为遥控器的左摇杆。
- 日本手：控制油门的摇杆为遥控器的右摇杆。

遥控器操作

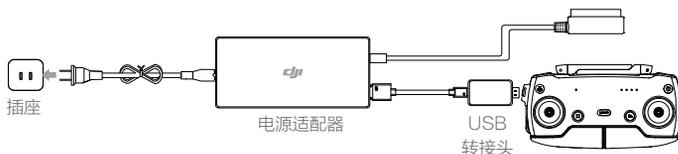
开启与关闭

遥控器内置充电电池，可通过遥控器电池电量指示灯查看当前电量。短按一次电源按键，查看电量。短按一次电源按键，再长按 2 秒以开启、关闭遥控器。



充电

使用标配 USB-C 数据线连接 USB 转接头和电源适配器，再连接至遥控器 Micro USB 接口与标配电源适配器充电。注意充电前应先断开遥控器转接线与 Micro USB 接口连接。完全充满约需 2.5 小时。



控制相机

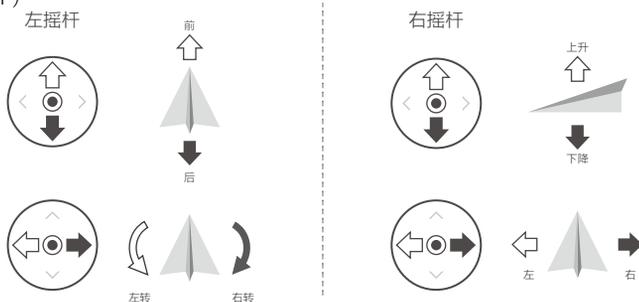
通过拍照按键、录影按键、云台俯仰控制拨轮控制云台相机。

* 最长工作时间为使用 iOS 设备时在实验环境下测得，仅供参考。

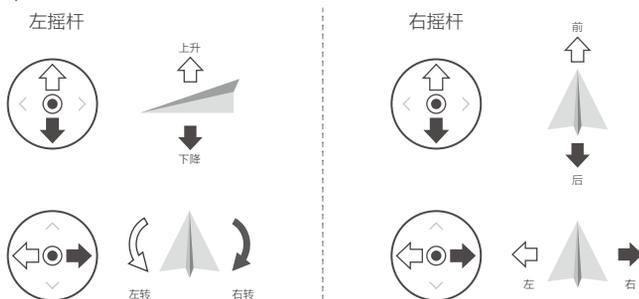
摇杆操控飞行器

遥控器摇杆操控方式分为美国手、日本手和中国手，如下图所示。

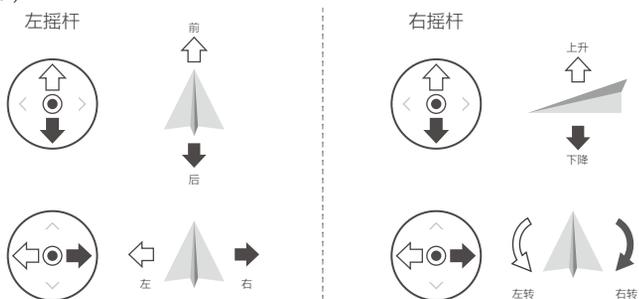
日本手 (Mode 1)



美国手 (Mode 2)



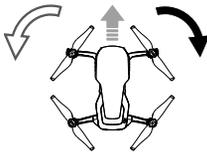
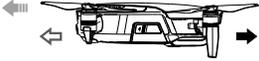
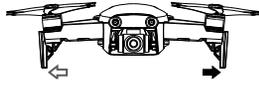
中国手 (Mode 3)



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

☐ 摇杆回中 / 中位：遥控器的摇杆处于中间位置。

摇杆杆量：遥控器摇杆偏离摇杆中位的偏移量。

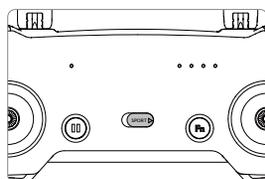
遥控器(美国手)	飞行器 (◀ 为机头朝向)	控制方式
		油门摇杆用于控制飞行器升降。 往上推杆，飞行器升高。往下拉杆，飞行器降低。 中位时飞行器的高度保持不变（自动定高）。 飞行器起飞时，必须将油门杆往上推过中位，飞行器才能离地起飞（请缓慢推杆，以防飞行器突然急速上冲）。
		偏航杆用于控制飞行器航向。 往左打杆，飞行器逆时针旋转。往右打杆，飞行器顺时针旋转。中位时旋转角速度为零，飞行器不旋转。 摇杆杆量对应飞行器旋转的角速度，杆量越大，旋转的角速度越大。
		俯仰杆用于控制飞行器前后飞行。 往上推杆，飞行器向前倾斜，并向前飞行。往下拉杆，飞行器向后倾斜，并向后飞行。中位时飞行器的前后方向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

- ⚠️ • 使用遥控器时请远离磁性物质（如磁铁、大音箱等），否则遥控器摇杆可能会受到磁场干扰。
- 携带、运输过程中推荐将摇杆取下并收纳于遥控器内，以免使其受到外力挤压，导致摇杆变形。

飞行模式切换开关

飞行模式切换开关位置对应飞行器不同飞行模式。

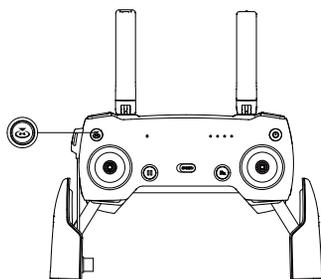
图示	对应飞行模式
	P 模式 (定位)
	S 模式 (运动)



智能返航按键

长按智能返航按键直至蜂鸣器发出“嘀嘀”音启动智能返航，飞行器将返航至最新记录的返航点。

在返航过程中，用户可通过遥控器控制飞行速度与高度（返航避障过程除外）。短按一次此按键将结束返航。



功能按键与自定义按键

在 DJI GO 4 App 可设置按键定义。

遥控器通信范围

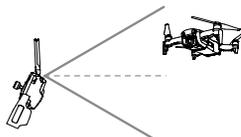
操控飞行器时，应及时调整遥控器与飞行器之间的方位与距离，以及调整天线位置以确保飞行器总是位于最佳通信范围内。



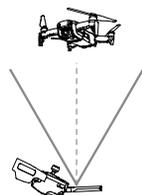
信号强



信号弱



最佳通信范围



遥控器对频

遥控器与飞行器在出厂时已完成对频，通电后即可使用。更换遥控器或切换至 Wi-Fi 控制模式后，需要将遥控器与飞行器重新对频才能使用。对频步骤如下：

1. 开启飞行器及遥控器。
2. 连接移动设备，运行 DJI GO 4。
3. 选择“连接飞行器 - 有线连接”，点击对频。
4. 长按飞行器机尾功能按键 2 秒听到嘀一声进入对频，此时机头 LED 指示灯红灯闪烁。
5. 当遥控器状态指示灯绿灯常亮、机头 LED 指示灯红灯常亮表示对频成功。



• 对频时请保持飞行器与遥控器的距离在 50 cm 以内。

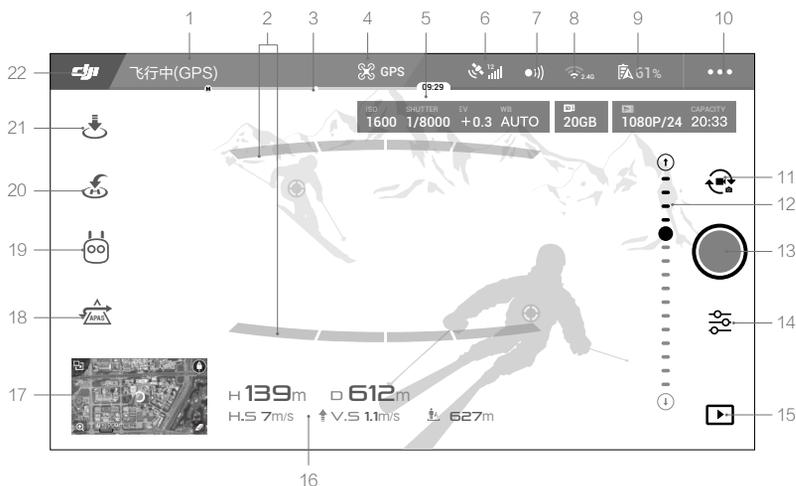
DJI GO 4 App

本章节介绍 DJI GO 4 App 的四个界面的主要功能。

DJI GO 4 App

设备

运行 DJI GO 4 后进入设备页面。可在此选择设备类型，点击页面右上角  进入功能菜单，可使用扫描二维码、学院功能（使用模拟飞行功能、观看教学视频及阅读产品文档等），查看飞行记录、了解禁飞区信息，以及使用找飞机功能（点击地图上的飞行器图标，通过坐标信息与开启飞行器声音和闪灯来寻找丢失的飞行器）。



1. 飞行器状态提示栏

 (GPS) : 显示飞行器的飞行状态以及各种警示信息。

2. 前视 / 后视障碍物提示

 : 当检测到障碍物时非常接近时，图标显示红色。如果逐渐远离障碍物，图标则显示为橙色或黄色。

3. 智能飞行电池电量

 : 实时显示当前智能飞行电池剩余电量及可飞行时间。电池电量进度条上的不同颜色区间表示不同的电量状态。当电量低于报警阈值时，电池图标变成红色，提醒您尽快降落飞行器并更换电池。

4. 飞行模式

 : 显示当前飞行模式。点击进入飞行控设置菜单，可开启新手模式、进行飞行器返航点、限高、限远等基础设置及感度参数调节等高级设置。

5. 相机参数

显示相机当前拍照 / 录像参数及剩余可拍摄容量。



6. GPS 状态

：用于显示 GPS 信号强弱。

7. 障碍物感知系统状态图标

：用于显示障碍物感知系统是否正常工作。点击可进入更多关于障碍物感知系统的设置操作。

8. Wi-Fi 设置

：点击进入 Wi-Fi 相关设置。

9. 电池设置按键

 **61%**：实时显示当前智能飞行电池剩余电量。

点击可设置低电量报警阈值，并查看电池信息。当飞行时发生电池放电电流过高、放电温度过高、放电温度过低、电芯损坏异常情况，界面会实时提示，并可在历史记录查询最近的异常记录。

10. 通用设置按键

：点击按键打开通用设置菜单，可设置参数单位、直播平台、航线显示等。

11. 拍照 / 录影切换按键

：点击该按键可切换拍照或录影模式。

12. 云台角度幅度提示

：显示云台当前俯仰幅度。

13. 拍照 / 录影按键

 / ：点击该按键可触发相机拍照或开始 / 停止录影，录影时按钮下方会显示时间码表示当前录影的时间长度。按下遥控器上的拍照 / 录影按键亦可进行拍照 / 录影。

14. 相机参数按键

：点击  可设置相机的 ISO、快门、曝光补偿参数。

点击  选择拍照模式。Mavic Air 支持单拍、连拍、定时拍、HDR、全景等多种拍照模式。其中全景支持广角、竖拍和 180° 和球形全景拍照模式，可拍摄分辨率高达 8192 × 4096 的球形全景照片，自动拍摄 25 张照片后，约 8 秒即可合成一张平滑、完整、清晰的 3200 万像素球形全景照片。

点击  进入通用设置，可设置直方图、白平衡等参数，并可格式化 SD 卡与重置所有相机参数。

15. 回放按键

：点击回放按键查看已拍摄的照片及视频。

16. 飞行状态参数

D 30M：飞行器与返航点水平方向的距离。

H 10.0M：飞行器与返航点垂直方向的距离。

HS 10.0M/S：飞行器在水平方向的飞行速度。

VS 2.0M/S：飞行器在垂直方向的飞行速度。

17. 地图缩略图标

点击该图标快速切换至地图界面。



18. 高级辅助飞行图标

：图标显示蓝色时表示高级辅助飞行功能开启，显示白色时表示该功能关闭。当飞行器前、后视视觉系统关闭时，此功能自动关闭。

19. 智能飞行模式

：显示是否启用智能飞行模式。点击选择不同的智能飞行模式。

20. 智能返航

：点击此按键，飞行器将即刻自动返航降落并关闭电机。

21. 自动起飞 / 降落

：轻触此按键，飞行器将自动起飞或降落。

22. 主界面

：轻触此按键，返回主界面。

编辑器

DJI GO 4 App 集成了 DJI 专有的视频编辑器。用户可通过视频编辑器快速剪辑影片，即时分享。内置视频编辑器可方便用户随时进行剪辑，并可为视频添加文字及音乐，与好友分享飞行的精彩瞬间。

天空之城

浏览 DJI 产品动态，查看精彩视频及图片。

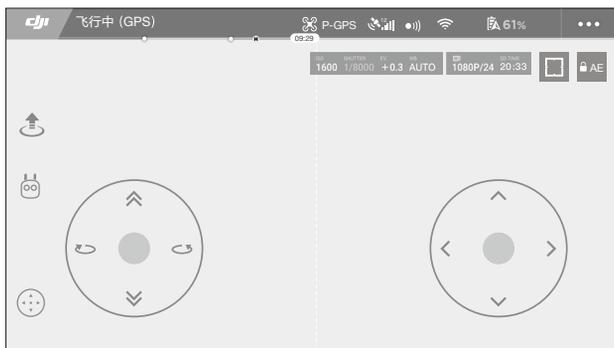
我

管理 DJI 账号，上传视频作品，访问 DJI 官方商城及 DJI 官方论坛等。

使用移动设备 Wi-Fi 控制飞行

Mavic Air 支持无需通过遥控器，直接使用移动设备控制飞行。请按照以下步骤连接飞行器：

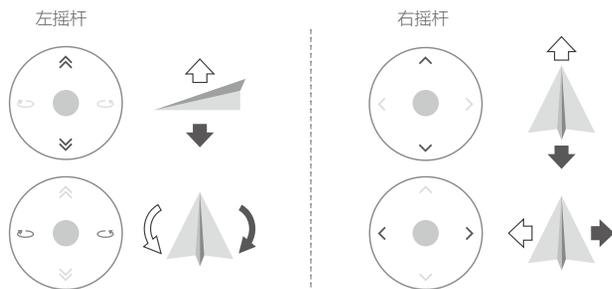
1. 开启飞行器。
2. 长按飞行器尾部功能按键 4 秒以上直至听见嘀嘀两声松开，切换至 Wi-Fi 控制模式。
3. 运行 DJI GO 4 App，在设备界面点击右上角图标，按照 App 提示扫描机臂二维码连接飞行器（或在移动设备 Wi-Fi 列表手动选择 Mavic Air Wi-Fi 网络并输入密码连接）。
4. 点击自动起飞。
5. 开启虚拟摇杆，手指触摸屏幕将出现虚拟摇杆以控制飞行。



虚拟摇杆

点击  可开启 / 关闭虚拟摇杆。关闭后，手指触摸屏幕将不会出现虚拟摇杆。Wi-Fi 控制模式下限制飞行距离为 100 米，限制飞行高度为 50 米（空旷无干扰环境下）。

操作有效区域不仅限于白色圈内。



-  移动设备 Wi-Fi 通信频率可设置为 2.4 GHz 或 5 GHz。对于支持 5 GHz 的设备，推荐设置 Wi-Fi 通信频率为 5 GHz 以减少干扰。
- 如果无法使用 DJI GO 4 扫描机身二维码，请手动选择 Mavic Air 机身上的 Wi-Fi 网络并输入密码。
 - 若需要从 Wi-Fi 控制模式切换回遥控器控制，需要将飞行器和遥控器重新对频。
 - 长按飞行器尾部功能按键 6 秒以上直至听见嘀嘀三声松开，可重置 Wi-Fi SSID 和密码。
 - Wi-Fi 链路容易受到电磁干扰，从而影响飞行器控制。请选择在电磁干扰小的环境下使用移动设备控制飞行器。在电磁干扰较强的环境中请使用遥控器控制飞行。

飞行

本章节介绍了飞行注意事项，飞行限制区域以及飞行器注意事项。

飞行

安装准备完成后，请先进行飞行培训或训练，比如使用 DJI GO 4 App 模拟器进行飞行练习、由专业人士指导等。飞行时请选择合适的飞行环境或使用新手模式飞行。飞行器飞行限高 500 米，请勿超过安全飞行高度。飞行前务必阅读《Mavic Air 免责声明和安全操作指引》以了解安全注意事项。

飞行环境要求

1. 恶劣天气下请勿飞行，如大风（风速五级及以上）、下雪、下雨、有雾天气等。
2. 选择开阔、周围无高大建筑物的场所作为飞行场地。大量使用钢筋的建筑物会影响指南针工作，而且会遮挡 GPS 信号，导致飞行器定位效果变差甚至无法定位。
3. 飞行时，请保持在视线内控制，远离障碍物、人群、水面等。
4. 请勿在有高压线、通讯基站或发射塔等区域飞行，以免遥控器受到干扰。
5. 在海拔 5000 米以上飞行，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。
6. 在南北极圈内飞行器无法使用 GPS 飞行，可以使用视觉定位系统飞行。

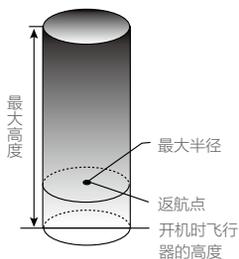
飞行限制以及特殊区域限飞

根据国际民航组织和各国空管对空域管制的规定以及对无人机的管理规定，无人机必须在规定的空域中飞行。出于飞行安全考虑，默认开启飞行限制功能，包括高度和距离限制以及特殊区域飞行限制，以帮助用户更加安全合法地使用本产品。

GPS 有效时，特殊区域飞行限制与高度和距离限制共同影响飞行，飞行器可飞行的空域为所有限制空域的交集。飞行器在 GPS 有效时，仅受高度限制。

限高限低和距离限制

限高与限低高度用于限制飞行器的飞行高度，最大半径用于限制飞行器的飞行距离。用户可以在 DJI GO 4 App 中设置。



飞行器状态指示灯  …… 绿灯闪烁			
	飞行限制	DJI GO 4 App	飞行器状态指示灯
最大高度	飞行高度将不能超过 DJI GO 4 App 中设置的最大高度。	提示：您的飞行器已达到最大限飞高度。	无红灯提示。
最大半径	飞行器距离返航点的距离将不能超过 DJI GO 4 App 中设置的最大半径。	提示：您的飞行器已达到最大限飞距离。	

飞行器状态指示灯  …… 黄灯闪烁			
	飞行限制	DJI GO 4 App	飞行器状态指示灯
最大高度	GPS 信号欠佳但视觉系统生效时，限飞高度为 5 m。 GPS 信号欠佳且视觉系统失效时，限飞高度为 30 m。	提示：您的飞行器已达到最大限飞高度。	无红灯提示。
最大半径	无限制，无提示。		

-  • 飞行器由于惯性冲出限制边界后，遥控器仍有控制权，但不能继续让飞行器靠近限制飞行区域。
- 为保证飞行安全，请尽量避开机场、高速公路、火车站、地铁站以及市区等区域进行飞行；尽量在视距范围内飞行。

禁飞区

禁飞区包括机场限制飞行区域以及特殊飞行限制区域，DJI 官方网站上公布了全球已被飞行限制功能覆盖的特殊区域列表，详情请参考飞行限制特殊区域（<http://www.dji.com/cn/flysafe>）。

飞行器在禁飞区域将被禁止或限制飞行，DJI GO 4 App 将会发出相应提示，请时刻留意。

飞行前检查

1. 遥控器、智能飞行电池以及移动设备是否电量充足。
2. 螺旋桨是否正确安装。
3. 前、后机臂以及脚架是否完全展开。
4. 电源开启后相机和云台是否正常工作。
5. 开机后电机是否能正常启动。
6. DJI GO 4 App 是否正常运行。
7. 确保摄像头清洁。

自动起飞 / 自动降落

自动起飞

飞行器状态指示灯显示绿灯慢闪或双闪后，用户可选择使用自动起飞功能。请根据如下步骤使用自动起飞功能：

1. 打开 DJI GO 4 App，进入相机界面。
2. 根据界面提示，进行飞行前检查。
3. 点击“”，确认安全起飞条件，向右滑动按钮确定起飞。
4. 飞行器将自动起飞，在离地面 1.2 米处悬停。

 绿色双闪表示仅依赖视觉系统飞行，飞行器能在 30 米以下高度稳定飞行。建议等待至绿灯慢闪后再执行自动起飞。

自动降落

飞行器状态指示灯显示绿灯慢闪或双闪后，用户可选择使用自动降落功能。请根据如下步骤使用自动降落功能：

1. 点击“”，确认安全降落条件，向右滑动按钮确定进入自动降落。
2. 飞行器下降过程中，用户可以通过点击屏幕的  按钮可以退出自动降落过程。
3. 若飞行器降落保护功能正常且检测到地面可降落时，飞行器将直接降落；
若飞行器降落保护功能正常，但检测到地面不可降落，则飞行器悬停，等待用户操作；
若飞行器降落保护功能不正常，则下降到离地面 0.5 米时，DJI GO 4 App 将提示用户是否需要继续降落。点击确认后，飞行器将继续下降。
4. 飞行器降落至地面并自行关闭电机。

 请选择合适的场地降落。

手动启动 / 停止电机

启动电机

执行掰杆动作可启动电机。电机起转后，请马上松开摇杆。



停止电机

电机起转后，有两种停机方式：

方法一：飞行器着地之后，将油门杆推到最低的位置并保持，3 秒后电机停止。

方法二：飞行器着地之后，先将油门杆推到最低位置①，然后执行掰杆动作②，电机将立即停止。
停止后松开摇杆。



空中停机

默认仅当飞行器在空中检测到严重故障（如：空中受到撞击、飞行器不受控制急速上升或下降、飞行器姿态不受控制连续翻滚、电机堵转等）时，执行掰杆动作才可以停止电机。

⚠️ • 空中停机将造成飞行器坠毁。

基础飞行

基础飞行步骤

1. 把飞行器放置在平整开阔地面上，用户面朝机尾。
2. 开启遥控器和智能飞行电池。
3. 运行 DJI GO 4 App，连接移动设备与 Mavic Air，进入相机界面。
4. 等待飞行器状态指示灯绿灯慢闪，启动电机。
5. 往上缓慢推动油门杆，让飞行器平稳起飞。
6. 下拉油门杆使飞行器下降。
7. 落地后，将油门杆拉到最低的位置并保持 3 秒以上直至电机停止。
8. 停机后依次关闭飞行器和遥控器电源。

-
- ⚠️ • 飞行过程出现黄灯快闪时，飞行器进入失控保护。
 - 飞行过程出现红灯慢闪或快闪时，代表飞行器进入低电量返航状态，根据 DJI GO 4 App 提示进行相应操作。
 - 更多关于飞行的教学，请观看相关教学视频。
-

航拍提示和技巧

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



飞行安全认识对于您、周围人群与环境的安全非常重要。
请务必仔细阅读《**免责声明和安全操作指引**》。

附录

附录

规格参数

飞行器	
起飞重量	430 g
尺寸 (长 × 宽 × 高)	折叠: 168 × 83 × 49 mm 展开: 168 × 184 × 64 mm
对角线轴距	213 mm
最大上升速度	2 m/s (P 模式); 4 m/s (S 模式); 2 m/s (Wi-Fi 模式)
最大下降速度	1.5 m/s (P 模式); 3 m/s (S 模式); 1 m/s (Wi-Fi 模式)
最大水平飞行速度	28.8 km/h (P 模式, 海平面附近无风环境) 68.4 km/h (S 模式, 海平面附近无风环境) 10 km/h (Wi-Fi 模式, 海平面附近无风环境)
最大起飞海拔高度	5000 m
最长飞行时间	21 分钟 (无风环境)
最长悬停时间	20 分钟 (无风环境)
最远续航里程	10 km (无风环境)
最大可抗风速	五级风
最大可倾斜角度	35° (S 模式); 15° (P 模式)
最大旋转角速度	250° /s
工作环境温度	0°C 至 40°C
GNSS	GPS/GLONASS 双模
工作频率	2.4-2.4835 GHz; 5.725-5.850 GHz
等效全向辐射功率 (EIRP)	2.4 GHz: FCC: ≤28 dBm; CE: ≤19 dBm; SRRC: ≤19 dBm; MIC: ≤19 dBm 5.8 GHz: FCC: ≤31 dBm; CE: ≤14 dBm; SRRC: ≤27 dBm
悬停精度	垂直 +/-0.1 m (视觉定位正常工作时); +/-0.5 m (仅 GPS 定位正常工作时) 水平 +/-0.1 m (视觉定位正常工作时); +/-1.5 m (仅 GPS 定位正常工作时)
机载内存	8 GB
云台	
稳定系统	3 轴机械云台 (俯仰、横滚、航向)
最大控制转速 (俯仰)	120° /s
角度抖动量	± 0.005°
可控范围	俯仰: -90° to +0° (默认设置) -90° to +17° (扩展)
视觉系统	
有效避障速度	≤ 8 m/s
有效测量高度	0.1 - 8 m
精确悬停高度范围	0.5 - 30 m
有效使用环境	表面为漫反射材质, 尺寸 >20 × 20 cm 且反射率 >20% (如墙面、树木、人等), 光照条件充足 (>15 lux, 室内日光灯正常照射环境)
视觉系统类型	前视 / 后视 / 下视视觉系统

视角 (FOV)	前视: 水平 50°, 垂直 19° 后视: 水平 50°, 垂直 19° 下视: 前后 67°, 左右 53°
障碍物感知范围	前视: 精确测距范围: 0.5-12 m; 可探测范围: 12-24 m 后视: 精确测距范围: 0.5-10 m; 可探测范围: 10-20 m
相机	
影像传感器	1/2.3 英寸 CMOS; 有效像素 1200 万
镜头	FOV 85° 等效焦距: 24 mm 光圈: f/2.8 对焦点: 0.5 m 至无穷远
ISO 范围	视频: 100-3200 (自动); 100-3200 (手动) 照片: 100-1600 (自动); 100-3200 (手动)
电子快门速度	8 - 1/8000 秒
最大照片尺寸	4056 × 3040
照片拍摄模式	单张拍摄 多张连拍 (BURST): 3/5/7 张 自动包围曝光 (AEB): 3/5 张 @ 0.7 EV 步长 定时拍摄 (间隔: 2/3/5/7/10/15/20/30/60 秒) HDR 全景: 竖拍 (3 × 1): 宽 2048 × 高 3712 广角 (3 × 3): 宽 4096 × 高 2688 180° 全景 (3 × 7): 宽 6144 × 高 2048 球形全景 (3 × 8+1): 8192 × 4096
录像分辨率	4K Ultra HD: 3840 × 2160 24/25/30 p 2.7K: 2720 × 1530 24/25/30/48/50/60 p FHD: 1920 × 1080 24/25/30/48/50/60/120 p HD: 1280 × 720 24/25/30/48/50/60/120 p
视频最大码率	100 Mbps
支持文件系统	FAT32
图片格式	JPEG / DNG (RAW)
视频格式	MP4, MOV (MPEG-4 AVC/H.264)
支持存储卡类型	microSD™ 卡; 传输速度为 Class 10 及以上或达到 UHS-1 评级的 Micro SD 卡
遥控器	
工作频率	2.4-2.4835 GHz; 5.725-5.850 GHz
最大信号有效距离 (无干扰、无遮挡)	2.4 GHz: FCC: 4000 m; CE: 2000 m; SRRC: 2000 m; MIC: 2000 m 5.8 GHz: FCC: 4000 m; CE: 500 m; SRRC: 2500 m
工作环境温度	0°C 至 40°C
等效全向辐射功率 (EIRP)	2.4 GHz: FCC: ≤26 dBm; CE: ≤18 dBm; SRRC: ≤18 dBm; MIC: ≤18 dBm 5.8 GHz: FCC: ≤30 dBm; CE: ≤14 dBm; SRRC: ≤26 dBm

内置电池	2970 mAh
工作电流 / 电压	1400 mA = 3.7 V (连接安卓手机时) 750 mA = 3.7 V (连接 iPhone 时)
支持移动设备	最大长度 160 mm; 厚度 6.5-8.5 mm
支持接口类型	Lightning, Micro USB (Type-B), USB-C
电源适配器	
输入	100-240 V, 50-60 Hz, 1.4 A
输出	主路: 13.2 V = 3.79 A USB: 5 V = 2 A
电压	13.2 V
额定功率	50 W
智能飞行电池	
容量	2375 mAh
标称电压	11.55 V
充电限制电压	13.2 V
电池类型	LiPo 3S
能量	27.43 Wh
重量	约 140 g
充电环境温度	5°C 至 40°C
最大充电功率	60 W

指南针校准

在室外飞行，并且出现以下任意情况时，请进行指南针校准：

1. 在距离上次成功校准指南针的地点超过 50 km 的地方飞行。
2. 超过 30 天未使用飞行器。
3. DJI GO 4 App 提示指南针干扰以及飞行状态指示灯红黄交替慢闪。

-  • 请勿在强磁场区域或大块金属附近校准，如磁矿、停车场、带有地下钢筋的建筑区域等。
- 校准时请勿随身携带铁磁物质，如手机等。
 - 室内飞行无须校准指南针。

校准步骤

请选择开阔场地，根据下面的步骤校准指南针。若需查看更多关于指南针校准的内容，请观看相关教学视频。

1. 进入 DJI GO 4 App 相机界面，点击飞行状态指示栏，在列表中选择指南针校准。飞行器状态指示灯黄灯常亮代表指南针校准程序启动。
2. 水平旋转飞行器 360°，飞行器状态指示灯绿常亮。



3. 使飞行器机头朝下，水平旋转 360 度。



4. 完成校准，若飞行器状态指示灯显示红灯闪烁，表示校准失败，请更换起飞地点后重新校准指南针。

⚠ • 若校准完成后，飞行器状态指示灯仍显示红黄交替闪烁，则表示受到干扰，请更换校准场地。

🌞 • 飞行器起飞前若需要进行指南针校准，运行 DJI GO 4 App 后，界面上将会出现指南针校准的提示，成功校准后该提示将会消失。

• 指南针校准成功后，三分钟内可起飞。若将飞行器放回地面三分钟后再次提示需要校准，则需要重新校准。

固件升级

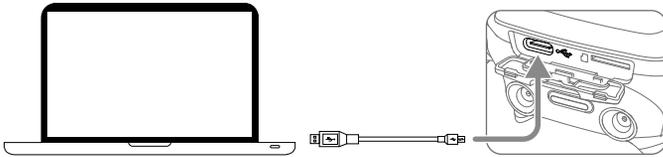
使用 DJI GO 4 App 或者 DJI Assistant 2 调参软件对飞行器和遥控器进行升级。

使用 DJI GO 4 App 升级

连接飞行器与遥控器（若飞行器未与遥控器连接则无法升级）后运行 DJI GO 4，根据 DJI GO 4 的提示进行固件升级。升级时需连接互联网。

使用 DJI Assistant 2 升级

遥控器与飞行器连接后，可使用 DJI Assistant 2 调参软件同时升级遥控器与飞行器。通过 USB-C 连接线连接飞行器到 PC 升级固件。根据以下步骤进行固件升级：



1. 在遥控器电源关闭的情况下，使用 Micro USB 线连接遥控器充电接口与电脑。
2. 开启遥控器与飞行器电源。
3. 启动 DJI Assistant 2 调参软件，使用 DJI 账号登陆并进入主界面。
4. 点击 Mavic Air，然后点击左边的固件升级按钮。
5. 选择并确认需要升级的固件版本。
6. DJI Assistant 2 调参软件将自行下载并升级固件。
7. 升级完成后，请重启机器。

- ⚠️
- 确保将遥控器或飞行器连接至电脑后，再开启遥控器或飞行器电源。
 - 整个升级过程将持续 15 分钟左右。在升级过程中飞行器可能会出现如下状况：云台无力，状态指示灯异常闪烁或飞行器自行重启，以上均属正常现象，请耐心等待固件升级完成。
 - 确保整个升级过程中个人电脑能够访问互联网。
 - 确保飞行器与遥控器电量至少在 50% 以上。
 - 升级过程中请勿插拔 Micro USB 数据线。
 - 部分固件升级后，飞行器返航高度、距离限制等飞控参数将被重置（请留意发布记录相关说明），请在升级完成后重新设置。

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。

DJI 技术支持

<http://www.dji.com/cn/support>

本手册如有更新，恕不另行通知。

您可以在 DJI 官方网站查询最新版本《用户手册》

<http://www.dji.com/mavic-air>

如果您对说明书有任何疑问或建议，请通过以下电子邮箱联系我们：

DocSupport@dji.com。

MAVIC 是大疆创新的商标。

Copyright © 2018 大疆创新 版权所有



微信扫一扫关注 DJI 公众号