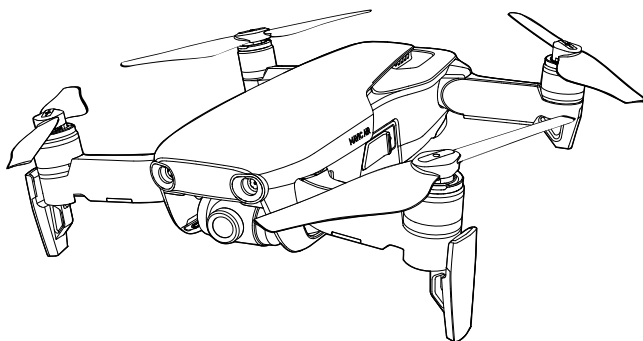


MAVIC AIR

Manual do utilizador v1.2

2018.05



Pesquisar por palavras-chave

Pesquise palavras-chave como "bateria" e "instalar" para localizar um tópico. Se estiver a utilizar o Adobe Acrobat Reader para ler este documento, prima Ctrl+F no Windows ou Command+F em Mac para iniciar uma pesquisa.

Navegar até um tópico

Visualize uma lista completa de tópicos no índice. Clique num tópico para navegar até essa secção.

Imprimir este documento

Este documento suporta impressão em alta resolução.

Utilizar este manual

Legenda

 Aviso

 Importante

 Sugestões e dicas

 Referência

Ler antes do primeiro voo

Leia os seguintes documentos antes de utilizar o MAVIC™ Air:

1. *Incluído na embalagem do Mavic Air*
2. *Manual do utilizador do Mavic Air*
3. *Guia de início rápido do Mavic Air*
4. *Declaração de exoneração de responsabilidade e diretrizes de segurança do Mavic Air*
5. *Diretrizes de segurança da bateria de voo inteligente do Mavic Air*

Recomendamos que veja todos os vídeos tutoriais no website oficial da DJI™ e que leia a *Declaração de exoneração de responsabilidade e as diretrizes de segurança do Mavic Air* antes de efetuar um voo. Leia o *Guia de início rápido do Mavic Air* para se preparar para o primeiro voo e consulte o *Manual do utilizador do Mavic Air* para obter mais informações.

Vídeos tutoriais

Aceda ao endereço abaixo ou leia o código QR à direita para ver os vídeos tutoriais do Mavic Air, que demonstram como utilizar o Mavic Air com segurança:
<http://www.dji.com/mavic-air/info#video>



Transferir a aplicação DJI GO 4

Utilize a aplicação DJI GO™ 4 durante o voo*. Leia o código QR no lado direito para transferir a versão mais recente. A versão Android da aplicação DJI GO 4 é compatível com Android 4.4 e posterior. A versão iOS da aplicação DJI GO 4 é compatível com iOS 9.0 e posterior.



* Para maior segurança, o voo é limitado a uma altura de 30 m (98,4 pés) e a uma distância de 50 m (164 pés), se não estiver ligado nem tiver iniciado sessão na aplicação durante o voo. Isto aplica-se à aplicação DJI GO 4 e a todas as aplicações compatíveis com aeronaves DJI.

Transferir o DJI Assistant 2

Transfira o DJI Assistant 2 em <http://www.dji.com/mavic-air/download>

Índice

Utilizar este manual	2
Legenda	2
Ler antes do primeiro voo	2
Vídeos tutoriais	2
Transferir a aplicação DJI GO 4	2
Transferir o DJI Assistant 2	2
Perfil do produto	6
Introdução	6
Funcionalidades em destaque	6
Preparar o Mavic Air	6
Diagrama da aeronave	8
Diagrama do telecomando	8
Ativação	9
Aeronave	11
Modos de voo	11
LED e indicador de estado da aeronave	12
Voltar à posição inicial	13
Sistemas de visão	16
Modos de voo inteligentes	19
Sistemas avançados de assistência ao Piloto	27
Gravador de voo	27
Fixar e retirar as hélices	27
Bateria de voo inteligente	28
Suspensão cardã e câmara	32
Telecomando	35
Utilizar o telecomando	35
Zona de transmissão ideal	38
Estabelecer ligação ao telecomando	39

Aplicação DJI GO 4	41
Equipamento	41
Editor	44
SkyPixel	44
Pessoal	44
Controlar a aeronave com um dispositivo móvel	44
Voo	47
Requisitos ambientais de voo	47
Limites de voo e zonas GEO	47
Lista de verificação antes do voo	48
Descolagem automática e aterragem automática	49
Arrancar/parar os motores	49
Voo de teste	50
Apêndice	53
Características técnicas	53
Calibração da bússola	55
Atualizações de firmware	57
Informações pós-venda	57

Perfil do produto

Esta secção apresenta o Mavic Air e lista os componentes da aeronave e do telecomando.

Perfil do produto

Introdução

O DJI Mavic Air dispõe de um novo design dobrável e de uma câmara com suspensão cardã de 3 eixos completamente estabilizada, com capacidade para filmar vídeos 4K e captar fotografias de 12 megapíxeis. As tecnologias com a assinatura DJI, tais como o desvio de obstáculos e os modos de voo inteligentes como SmartCapture, Panorâmica, Sistemas avançados de assistência ao piloto, QuickShots, ActiveTrack™ e TapFly™ facilitam a captação de fotografias complexas. O Mavic Air conta com uma velocidade de voo máxima de 68,4 km/h (42,5 mi/h) e um tempo de voo máximo de 21 minutos*.

Funcionalidades em destaque

Câmara e suspensão cardã: O Mavic Air permite filmar vídeos 4K a até 30 fotogramas por segundo, e tirar fotografias de 12 megapíxeis de aspeto nítido e limpo, tudo isto com a estabilização da suspensão cardã de 3 eixos incorporada.

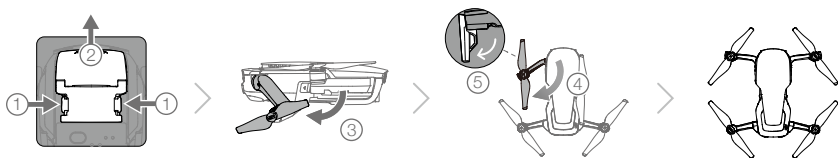
Controlador de voo: o controlador de voo da próxima geração foi atualizado para proporcionar uma experiência de voo mais segura e fiável. A aeronave regressa automaticamente à sua posição inicial quando o sinal do telecomando é perdido ou o nível da bateria fica baixo. Além de poder pairar em espaços interiores a baixas altitudes, a aeronave também deteta e evita obstáculos na rota, aumentando a segurança.

Ligação de vídeo HD: A tecnologia Wi-Fi melhorada da DJI está incorporada no telecomando, proporcionando um alcance de transmissão de até 4 km (2,49 mi)** e tornando possível transmitir vídeos de 720p para o seu dispositivo móvel.

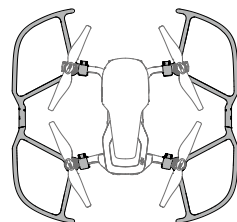
Preparar o Mavic Air

Preparar a aeronave

1. Retire o protetor da suspensão cardã da câmara.
2. Todos os braços das aeronaves são dobrados antes da aeronave ser embalada na fábrica. Em primeiro lugar, desdobre os braços traseiros e, em seguida, desdobre os braços dianteiros e o trem de aterragem dianteiro.




3. Por razões de segurança, deve montar as proteções de hélice ao utilizar o SmartCapture e recomenda-se que as proteções de hélice sejam montadas ao voar no modo de principiante ou em espaços interiores. Consulte o *Manual do utilizador das proteções de hélice do Mavic Air* para saber mais.



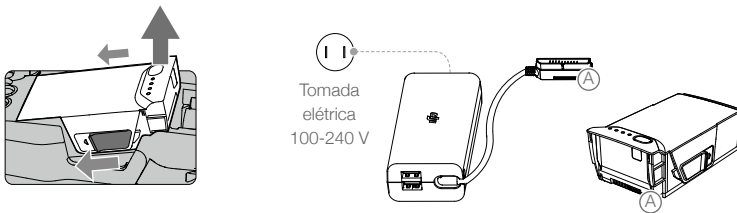
* O tempo máximo de voo foi testado em condições sem vento e a uma velocidade de voo constante de 25 km/h (15,5 mi/h). Este valor serve apenas como referência.

** O telecomando pode alcançar a sua distância de transmissão máxima (FCC) numa área ampla e aberta, sem interferência eletromagnética, e a uma altitude de cerca de 120 m (400 pés).

- ⚠ • Recomenda-se manter o protetor da suspensão cardã colocado quando a aeronave não está a ser utilizada. Certifique-se de que a suspensão cardã está na posição horizontal quando colocar ou retirar o protetor da suspensão cardã.
- Certifique-se de que o trem de aterragem está corretamente desdobrado antes de o utilizar. Caso contrário, as antenas incorporadas podem ser afetadas, provocando graves problemas à ligação de vídeo.
- Ao guardar a aeronave após a utilização, certifique-se de que dobra o trem de aterragem antes de dobrar os braços da aeronave.

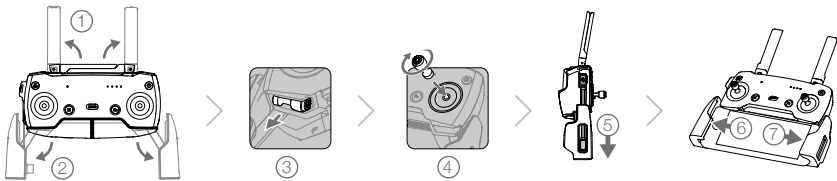
- ☀ • Para ativar o modo de principiante, aceda à vista de câmara na aplicação DJI GO 4, toque em  e, em seguida, toque no interruptor do modo de principiante. No modo de principiante, a altitude de voo, a distância e a velocidade são limitadas. O modo de principiante está disponível quando o sinal de GPS é forte.

4. Todas as baterias de voo inteligente encontram-se no modo de hibernação antes do envio para garantir a segurança. Utilize o transformador CA fornecido para carregar e ativar as baterias de voo inteligente pela primeira vez. Recomenda-se que carregue completamente a bateria de voo inteligente antes de cada voo. Para carregar uma bateria de voo inteligente após um voo, retire-a da aeronave e ligue-a ao transformador CA.



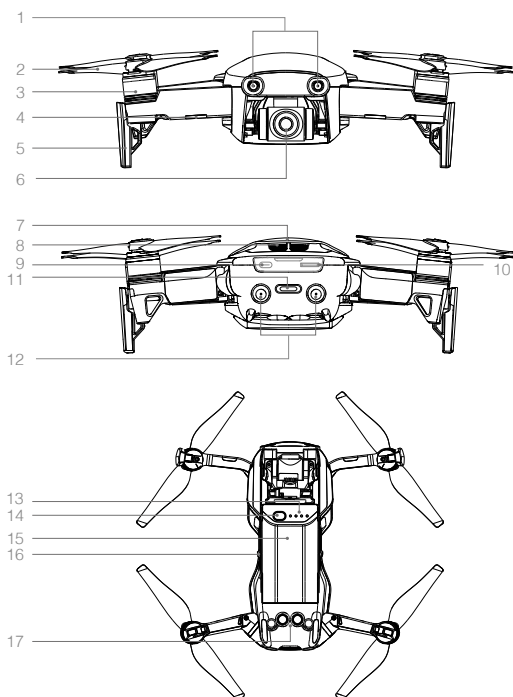
Preparar o telecomando (RC)

1. Desdobre as antenas e as braçadeiras do dispositivo móvel.
2. Retire os manipuladores de controlo das ranhuras de armazenamento no telecomando e aperte-os no lugar.
3. Escolha um cabo RC adequado com base no tipo de dispositivo móvel a ser utilizado. Por predefinição, está ligado um cabo com um conector de iluminação e estão incluídos na embalagem cabos micro USB e USB-C. Mova a correção do cabo até à extremidade da ranhura na braçadeira do lado esquerdo e ligue a extremidade do cabo ao dispositivo móvel. Proteja o dispositivo móvel, empurrando ambas as braçadeiras para dentro.



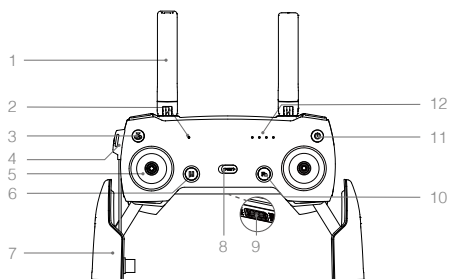
- ⚠ • Ao utilizar um tablet, utilize a porta USB do telecomando.
- Não utilize as portas micro USB e USB em simultâneo para estabelecer uma ligação de vídeo. Desligue todos os dispositivos de uma das portas antes de ligar um dispositivo à outra porta para estabelecer uma ligação de vídeo.

Diagrama da aeronave



1. Sistema de visão para a frente
2. Hélices
3. Motores
4. LED frontais
5. Trem de aterragem (com antenas incorporadas)
6. Suspensão cardã e câmara
7. Antenas de GPS
8. Aberturas de ventilação
9. Porta USB-C
10. Ranhura para cartão microSD da câmara
11. Indicador de estado da aeronave/ botão de função
12. Sistema de visão para trás
13. LED de nível da bateria
14. Botão de alimentação
15. Bateria de voo inteligente
16. Bloqueios da bateria
17. Sistema de visão para baixo

Diagrama do telecomando



1. Antenas
Transmitem sinais de controlo e de vídeo da aeronave.
2. LED de estado
Apresenta o estado do sistema do telecomando.
3. Botão para voltar à posição inicial (RTH)
Premir continuamente o botão para iniciar a função para voltar à posição inicial (RTH). Premir novamente para cancelar a função para voltar à posição inicial (RTH).
4. Porta de ligação de vídeo principal/ carregamento (Micro USB)
Ligue ao transformador CA para carregar a bateria do telecomando; ligue a um dispositivo móvel para estabelecer uma ligação de vídeo através do cabo RC.

5. Manípulos de controlo

Controlar a orientação e o movimento da aeronave.

6. Botão de pausa do voo

Prima uma vez para uma travagem de emergência (quando o GPS ou o sistema de visão estão disponíveis).

7. Braçadeiras do dispositivo móvel

Instale o dispositivo móvel no telecomando com segurança.

8. Interruptor de modo de voo

Altere entre o modo P e o modo S.

9. Porta de ligação de vídeo auxiliar/USB

Ligue a um dispositivo móvel para estabelecer uma ligação descendente de vídeo através de um cabo USB padrão.

13. Botão da suspensão cardã

Controla a inclinação da câmara.

14. Botão de gravação

Prima para iniciar a gravação de vídeo. Prima novamente para interromper a gravação.

15. Botão personalizável

Executa várias funções com base em definições na aplicação DJI GO 4.

16. Botão do obturador

Prima para tirar uma fotografia. Se for selecionado o modo de disparo contínuo, é tirado um número predefinido de fotografias.

10. Botão de função

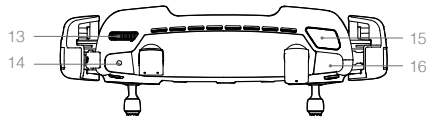
Executa várias funções com base em definições na aplicação DJI GO 4.

11. Botão de alimentação

Prima uma vez para verificar o nível atual da bateria. Prima uma vez e, em seguida, prima novamente de forma contínua para ligar/desligar o telecomando.

12. LED de nível da bateria

Apresentam o nível da bateria do telecomando.



Ativação

O Mavic Air requer a ativação antes da primeira utilização. Siga os passos abaixo para ativar o Mavic Air utilizando a aplicação DJI GO 4:

1. Ligue o seu dispositivo móvel ao telecomando e inicie a aplicação DJI GO 4.
2. Inicie sessão na aplicação utilizando a sua conta DJI ou crie uma nova conta DJI.
3. Ligue a aeronave e o telecomando.
4. Selecione "Mavic Air", selecione "Connect to the Aircraft's Wi-Fi" e "Wired Connection", e siga as instruções para estabelecer a ligação.
5. Toque em "Activating Device" assim que a ligação for concluída e siga as instruções para ativar o Mavic Air.

Aeronave

Esta secção apresenta o controlador de voo, os sistemas de visão para a frente, para trás e para baixo, e a bateria de voo inteligente.

Aeronave

O Mavic Air incorpora um controlador de voo, um sistema de ligação descendente de vídeo, um sistema de propulsão e uma bateria de voo inteligente. Consulte o diagrama da aeronave na secção Perfil do produto.

Modos de voo

O Mavic Air possui dois modos de voo que os utilizadores podem seleccionar, além de um terceiro modo de voo adicional a que a aeronave recorre em determinadas circunstâncias:

Modo P (Posicionamento): O modo P funciona melhor quando o sinal GPS é forte. A aeronave utiliza o GPS e os sistemas de visão para se localizar a si mesma, estabilizar e navegar entre obstáculos. Neste modo, são ativados os modos de voo inteligentes, como o SmartCapture, o QuickShots, o TapFly e o ActiveTrack.

Quando os sistemas de visão para a frente e para trás estão ativados e as condições de iluminação são suficientes, o ângulo máximo de atitude de voo é de 15°, com uma velocidade máxima de voo de 28,8 km/h (17,9 mi/h).

Nota: O modo P necessita de movimentos do manípulo maiores para atingir velocidades elevadas.

Modo S (Desportivo): No modo S, a aeronave apenas utiliza o GPS para o posicionamento e os sistemas de visão para a frente e para trás estão desativados. Como tal, a aeronave não é capaz de detetar e evitar obstáculos, e os modos de voo inteligentes não estão disponíveis.

Nota: No modo S, as reações da aeronave foram otimizadas com vista a garantir agilidade e velocidade, tornando-a mais sensível aos movimentos do manípulo.

Modo ATTI: A aeronave muda automaticamente para o modo Atitude (Modo ATTI), quando os sistemas de visão não estão disponíveis ou estão desativados e se o sinal de GPS for fraco ou a bússola estiver com interferências. Quando os sistemas de visão não estão disponíveis, a aeronave não é capaz de se posicionar a si mesma ou de travar automaticamente, pelo que existem potenciais riscos de voo ao voar no modo ATTI. No modo ATTI, a aeronave é facilmente afetada pelo ambiente circundante. Os fatores ambientais como o vento podem resultar em deslocamento na horizontal, o que pode ser perigoso, especialmente em espaços pequenos.



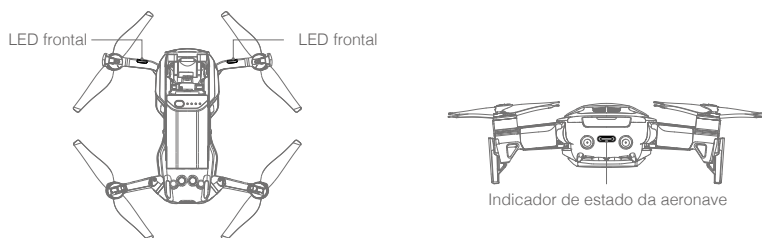
- Recomenda-se vivamente que encontre um lugar seguro para aterrar assim que possível, se a aeronave entrar no modo ATTI. Para reduzir a probabilidade de a aeronave entrar no modo ATTI e minimizar os riscos de entrar no modo ATTI, evite voar em áreas onde o sinal de GPS é fraco e em espaços pequenos.
- Os sistemas de visão para a frente e para trás estão desativados no modo S, o que significa que a aeronave não será capaz de detetar automaticamente obstáculos na sua rota.
- A velocidade máxima da aeronave e a distância de travagem aumentam significativamente no modo S. É necessária uma distância mínima de travagem de 30 m (98,4 pés) em condições sem vento.
- A velocidade de descida aumenta significativamente no modo S.
- A capacidade de resposta da aeronave é significativamente maior no modo S, o que significa que um pequeno movimento do manípulo no telecomando traduzir-se-á numa grande distância de deslocação da aeronave. Esteja atento e mantenha o espaço de manobra adequado durante o voo.



- Ative a opção "Multiple Flight Modes" na aplicação DJI GO 4 para permitir alternar entre o modo S e o modo P.
 - Utilize o interruptor de modo de voo no telecomando para alternar entre os modos de voo.
 - O modo S apenas está disponível ao utilizar um telecomando Mavic Air. O modo S está desativado ao voar com um dispositivo móvel.
-

LED e indicador de estado da aeronave

O Mavic Air tem LED frontais e um indicador de estado da aeronave, conforme demonstrado na figura abaixo:



Os LED frontais mostram a orientação da aeronave e o estado de algumas funções (consulte as secções de funções para obter mais detalhes). Os LED frontais acendem-se continuamente a vermelho quando a aeronave é ligada para indicar a parte dianteira da aeronave.




O indicador de estado da aeronave comunica os estados do sistema de controlo de voo da aeronave e a bateria de voo inteligente. Consulte a tabela abaixo para obter mais informações sobre os estados da aeronave indicados pelo indicador de estado da aeronave. O indicador de estado da aeronave também pisca quando a posição inicial está a ser registada, conforme descrito na secção Voltar à posição inicial.

Estados do indicador de estado da aeronave


	Cor	A piscar/fixo	Descrição do estado da aeronave
Estados normais			
	Vermelho, verde e amarelo de forma alternada	A piscar	A ligar e a efetuar testes de autodiagnóstico
	Amarelo	Pisca quatro vezes	A aquecer
	Verde	Intermitente lento	Modo P com GPS
	Verde	Pisca periodicamente duas vezes	Modo P com sistemas de visão para a frente e para baixo
	Amarelo	Intermitente lento	Sem GPS, sistema de visão para frente ou sistema de visão para baixo
	Verde	Intermitente rápido	Travagem
Estados de aviso			
	Amarelo	Intermitente rápido	Sinal do telecomando perdido
	Vermelho	Intermitente lento	Aviso de nível
	Vermelho	Intermitente rápido	Bateria extremamente baixa
	Vermelho	A piscar	Erro de IMU
	Vermelho	Fixo	Erro crítico
	Vermelho e amarelo de forma alternada	Intermitente rápido	Calibração da bússola necessária


Voltar à posição inicial

A função para voltar à posição inicial (RTH) traz a aeronave de volta para a última posição inicial registada. Existem três tipos de função para voltar à posição inicial (RTH): voltar à posição inicial (RTH) inteligente, voltar à posição inicial (RTH) de bateria fraca e voltar à posição inicial (RTH) de segurança em caso de avaria. Esta secção descreve estes três cenários detalhadamente.

	GPS	Descrição
Posição inicial		Se for adquirido um sinal de GPS forte antes da descolagem, a posição inicial é o local a partir do qual a aeronave iniciou o voo. A força do sinal de GPS é indicada pelo ícone de GPS (). O indicador de estado da aeronave piscará rapidamente a verde quando a posição inicial for registada.

Voltar à posição inicial (RTH) inteligente

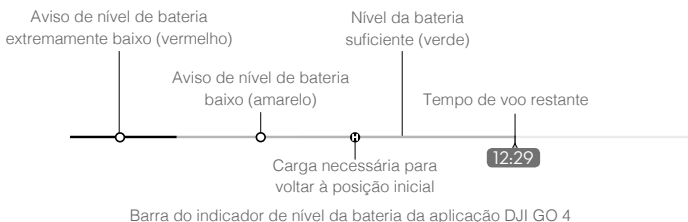
Se o sinal de GPS for suficientemente forte, a função para voltar à posição inicial (RTH) inteligente pode ser utilizada para trazer a aeronave de volta à posição inicial. A função para voltar à posição inicial (RTH) inteligente pode ser iniciada ao tocar em  na aplicação DJI GO 4 (e seguindo as instruções no ecrã) ou ao manter premido o botão para voltar à posição inicial (RTH) no telecomando.

É possível sair da função para voltar à posição inicial (RTH) inteligente ao tocar em  na aplicação DJI GO 4 ou ao premir o botão para voltar à posição inicial (RTH) no telecomando.

Voltar à posição inicial (RTH) de bateria fraca

A função para voltar à posição inicial (RTH) de bateria fraca é acionada quando a bateria de voo inteligente está de tal modo descarregada que o regresso seguro da aeronave poderá estar em causa. Regresse à posição inicial ou aterre a aeronave imediatamente quando solicitado. A aplicação DJI GO 4 apresentará um aviso quando um aviso de nível de bateria baixo é acionado. A aeronave regressa automaticamente à posição inicial caso não seja realizada nenhuma ação após uma contagem decrescente de dez segundos. O utilizador pode cancelar o procedimento para voltar à posição inicial (RTH) pressionando o botão para voltar à posição inicial (RTH) ou de pausa no voo no telecomando.

Se o procedimento para voltar à posição inicial (RTH) for cancelado após a emissão de um aviso de bateria fraca, a bateria de voo inteligente poderá não ter carga suficiente para permitir que a aeronave aterre em segurança, o que pode provocar a queda ou perda da aeronave. Os limiares para os avisos de nível da bateria são automaticamente determinados com base na altitude atual da aeronave e na distância em relação à posição inicial. A função para voltar à posição inicial (RTH) de bateria fraca apenas será acionada uma vez durante cada voo.



- As zonas coloridas e as marcações na barra do indicador de nível da bateria da aplicação DJI GO 4 refletem o tempo de voo restante estimado. Estes são ajustados automaticamente de acordo com o estado e a localização atual da aeronave.
- Se o nível atual da bateria só conseguir suportar a aeronave tempo suficiente para descer da sua altitude atual, será acionado um aviso de nível de bateria criticamente baixo e a aeronave desce e aterriza automaticamente. Este procedimento não pode ser cancelado. Se houver perigo de colisão, empurre o acelerador para cima e tente desviar-se do obstáculo.
- Se o nível da bateria for suficiente, a barra do indicador de nível de bateria na aplicação DJI GO 4 apresenta o tempo de voo restante estimado com base no nível atual da bateria.


Se surgir um aviso de nível da bateria, tome as medidas descritas na tabela abaixo.

Voltar à posição inicial (RTH) e avisos de nível de bateria

Aviso	Indicador de estado da aeronave	Aplicação DJI GO 4	Telecomando	Observações/instruções
Nível de bateria baixo	Pisca lentamente a vermelho	Toque em "Go-home" para que a aeronave regresse à posição inicial automaticamente ou em "Cancel" para retomar o voo normal. Se nenhuma ação for tomada, a aeronave voa automaticamente para a posição inicial após 10 segundos.	Um alarme é emitido continuamente	O nível da bateria é baixo. Faça regressar a aeronave e aterre-a imediatamente e, em seguida, pare os motores e substitua a bateria.
Nível de bateria extremamente baixo	Pisca rapidamente a vermelho	Monitor fica vermelho intermitente	Um alarme é emitido continuamente	A aeronave desce e aterriza automaticamente. Este procedimento não pode ser cancelado. Se houver perigo de colisão, empurre o acelerador para cima e tente desviar-se do obstáculo.

Voltar à posição inicial (RTH) de segurança em caso de avaria

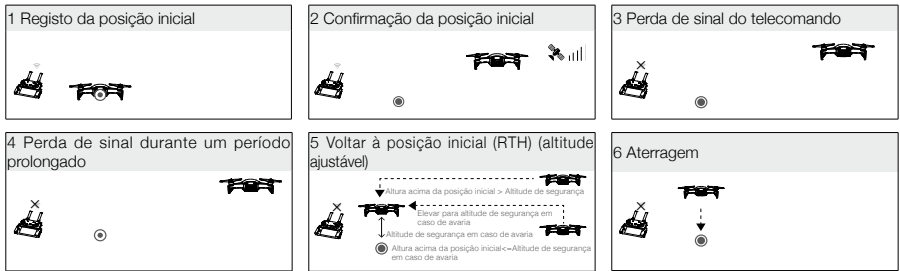
O sistema de visão para a frente permite que a aeronave crie um mapa em tempo real da respetiva rota de voo à medida que voa. Se a posição inicial for registada com sucesso e a bússola estiver a funcionar normalmente, a função para voltar à posição inicial (RTH) de segurança em caso de avaria é ativada automaticamente se o sinal do telecomando for perdido durante um período de tempo especificado (três segundos ao utilizar o telecomando e 20 segundos ao voar com um dispositivo móvel).

Quando a função para voltar à posição inicial (RTH) de segurança em caso de avaria é ativada, a aeronave começa a seguir a sua rota de voo original até à posição inicial. Se o sinal de controlo sem fios for restabelecido dentro de 60 segundos após a ativação da função para voltar à posição inicial (RTH) de segurança em caso de avaria, a aeronave paira na sua localização atual durante 10 segundos e aguarda pelos comandos do piloto. O utilizador pode tocar em  na aplicação DJI GO 4 ou premir o botão para voltar à posição inicial (RTH) no telecomando para cancelar a função para voltar à posição inicial (RTH) de segurança em caso de avaria e voltar a assumir o controlo. Se não for dado nenhum comando do piloto, a aeronave voa para a posição inicial em linha reta. Se o sinal do controlo sem fios não voltar 60 segundos após a ativação da função para voltar à posição inicial (RTH) de segurança em caso de avaria, a aeronave para de seguir a sua rota de voo original e voa diretamente para a posição inicial em linha reta.

Procedimento para voltar à posição inicial (RTH)

As funções para voltar à posição inicial (RTH) inteligente, voltar à posição inicial (RTH) de bateria fraca e voltar à posição inicial (RTH) de segurança em caso de avaria seguem o seguinte procedimento:

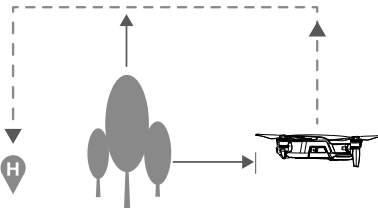
1. A aeronave ajusta a sua orientação.
2. a. Se a aeronave estiver a mais de 20 m da posição inicial, sobe até à altitude para voltar à posição inicial (RTH) predefinida e, em seguida, voa até à posição inicial.
b. Se a aeronave estiver entre 5 m e 20 m a partir da posição inicial, voa para a posição inicial à altitude atual, exceto se a altitude atual for inferior a 2,5 m. Nesse caso, a aeronave sobe para 2,5 m e, em seguida, voa para a posição inicial.
c. Se a aeronave estiver a menos de 5 m da posição inicial, esta aterriza imediatamente.
3. A aeronave aterriza e para os seus motores assim que alcançar a posição inicial.



Evitar obstáculos durante a função para voltar à posição inicial (RTH)

O Mavic Air deteta e tenta evitar ativamente obstáculos ao voltar à posição inicial (RTH), desde que as condições de iluminação sejam adequadas para o funcionamento dos sistemas de visão para a frente e para trás. O procedimento de desvio de obstáculos decorre da seguinte forma:

1. A aeronave desacelera quando um obstáculo é detetado.
2. A aeronave para e para, e, em seguida, começa a voar para trás e sobe verticalmente até deixar de detetar um obstáculo.
3. O procedimento para voltar à posição inicial (RTH) é retomado. A aeronave voa até à posição inicial na nova altitude.



- A aeronave não é capaz de voltar à posição inicial se o sinal de GPS for fraco ou se o GPS não estiver disponível.
- Nas funções para voltar à posição inicial (RTH) inteligente e voltar à posição inicial (RTH) de bateria fraca, durante a subida da aeronave até à altitude para voltar à posição inicial (RTH), a subida é automática até alcançar uma altitude de 20 m (65 pés). Assim que atingir uma altitude de 20 m (65 pés) ou superior, mover o manípulo de aceleração comanda que a aeronave pare de subir e que voe até à posição inicial à altitude atual.
- A aeronave não será capaz de evitar obstáculos ao voltar à posição inicial (RTH) de segurança em caso de avaria, se os sistemas de visão para a frente e para trás estiverem indisponíveis. É importante definir uma altitude para voltar à posição inicial (RTH) adequada antes de cada voo. Inicie a aplicação DJI GO 4, toque em e, em seguida, defina a altitude para voltar à posição inicial (RTH).
- A aeronave não consegue evitar os obstáculos acima ou ao lado da mesma.
- Durante o procedimento para voltar à posição inicial (RTH), a velocidade e a altitude da aeronave podem ser controladas utilizando o telecomando ou a aplicação DJI GO 4, mas a sua orientação e direção de voo são controladas pelo controlador de voo.

Proteção de aterragem

A proteção de aterragem é ativada ao voltar à posição inicial (RTH) inteligente.

1. Quando a proteção de aterragem determina que o solo é adequado para aterragem, o Mavic Air aterriza suavemente.
2. Se a proteção de aterragem determinar que o solo não é adequado para aterragem, o Mavic Air paira e aguarda a confirmação do piloto.
3. Se a proteção de aterragem não estiver operacional, a aplicação DJI GO 4 apresenta um aviso de aterragem quando o Mavic Air desce abaixo de 0,5 metros. Puxe o manipulador para baixo ou utilize o controlo deslizante de aterragem automática para aterrar.

Aterragem de precisão

O Mavic Air verifica automaticamente e tenta fazer corresponder as características do terreno ao voltar à posição inicial. Quando o terreno atual corresponder ao terreno da posição inicial, o Mavic Air inicia a aterragem. A aplicação DJI GO 4 apresenta um aviso de incompatibilidade das características do terreno caso a correspondência falhe.



- O desempenho da aterragem de precisão está sujeito às seguintes condições:
 - a. A posição inicial deve ser registada após a descolagem e não deve ser alterada durante o voo. Caso contrário, a aeronave não terá o registo das características do terreno da posição inicial.
 - b. Durante a descolagem, a aeronave deve subir verticalmente até 7 m antes de se deslocar horizontalmente.
 - c. As características do terreno da posição inicial devem permanecer praticamente inalteradas.
 - d. As características do terreno da posição inicial devem ser suficientemente distintivas.
 - e. As condições de iluminação não devem ser demasiado claras nem demasiado escuras.
- As seguintes ações estão disponíveis durante a aterragem de precisão:
 - a. Puxe o acelerador para baixo para acelerar a aterragem.
 - b. Desloque os manipuladores de controlo em qualquer outra direção para parar a aterragem de precisão. O Mavic Air desce verticalmente ao libertar os manipuladores de controlo.

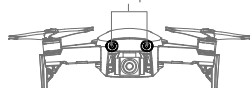
Sistemas de visão

O Mavic Air está equipado com os sistemas de visão para a frente, para trás e para baixo que procuram obstáculos constantemente à frente e atrás da aeronave, permitindo evitar colisões ao contornar os obstáculos ou ao pairar (se as condições de iluminação forem adequadas).

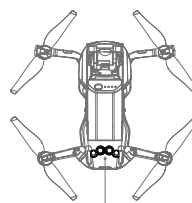
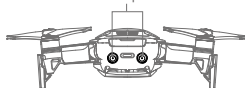
Os principais componentes dos sistemas de visão para a frente e para trás são quatro câmaras localizadas no nariz e na parte traseira da aeronave.

O sistema de visão para baixo da aeronave ajuda a manter a sua posição atual. Com a ajuda do sistema de visão para baixo, o Mavic Air pode pairar no local de forma mais precisa e voar em espaços interiores ou noutros ambientes onde o sinal de GPS não está disponível. Os principais componentes do sistema de visão para baixo são duas câmaras e um módulo de infravermelhos 3D situado na parte inferior da aeronave.

Sistema de visão para a frente



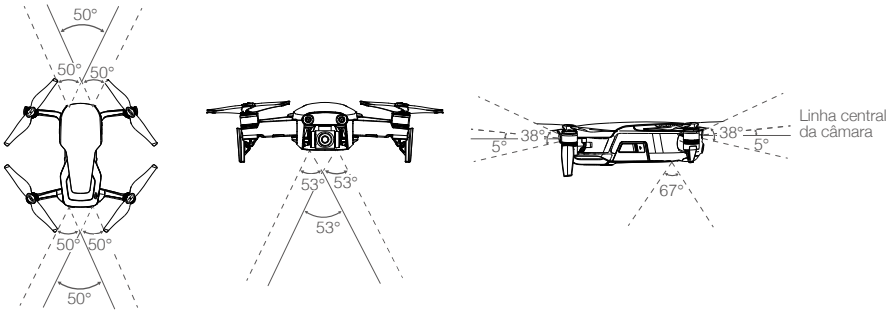
Sistema de visão para trás



Sistema de visão para baixo

Campos de deteção

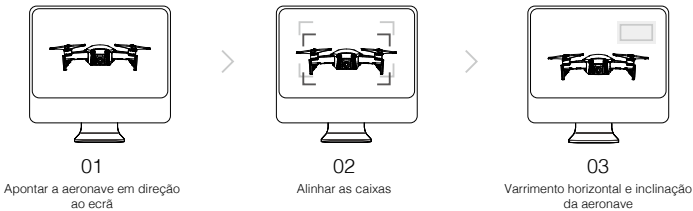
Os campos de deteção dos sistemas de visão para a frente, para trás e para baixo são ilustrados abaixo. Tenha em atenção que a aeronave não consegue detetar nem evitar os obstáculos que não se encontrem nos campos de deteção.



Calibração das câmaras do sistema de visão

As câmaras dos sistemas de visão para a frente, para trás e para baixo instaladas na aeronave são calibradas na fábrica, mas podem requerer uma calibração através do DJI Assistant 2 ou da aplicação DJI GO 4, se a aeronave sofrer um impacto.

A forma mais precisa de calibrar os sistemas de visão consiste em utilizar o DJI Assistant 2. Siga os passos abaixo para calibrar as câmaras do sistema de visão para a frente e, em seguida, repita os passos para calibrar as câmaras dos sistemas de visão para trás e para baixo.



1. Aponte a aeronave em direção ao ecrã.
2. Mova a aeronave para alinhar as caixas apresentadas no ecrã.
3. Oscile e incline a aeronave conforme indicado.

Assim que a aplicação DJI GO 4 notificar que é necessária uma calibração do sistema de visão, mas não estiver junto a um computador, é possível efetuar uma calibração rápida na aplicação. Toque em "Aircraft Status" > "Vision Sensors" para iniciar a calibração rápida.



- A calibração rápida é uma correção rápida dos problemas do sistema de visão. Quando possível, recomenda-se que ligue a aeronave a um computador para efetuar uma calibração completa utilizando o DJI Assistant 2. Efetue a calibração apenas quando as condições de iluminação forem adequadas e em superfícies texturizadas, tal como relva.
- Não calibre a aeronave em superfícies altamente refletoras tais como mármore ou azulejos de cerâmica.

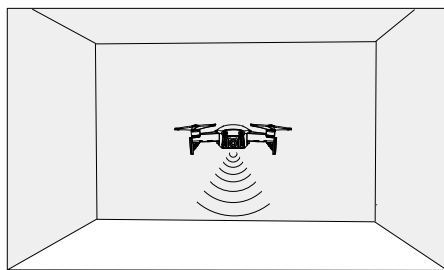
Utilizar os sistemas de visão

O sistema de visão para baixo é ativado automaticamente quando a aeronave é ligada. Não é necessário efetuar mais ações. Se utilizar o sistema de visão para baixo, a aeronave paira com precisão, mesmo sem GPS.

O sistema de visão para baixo é normalmente utilizado em ambientes interiores, onde o GPS não está disponível. O sistema de visão para baixo funciona melhor quando a aeronave está a altitudes de 0,5 a 8 m (1,6 a 26 pés). Se a aeronave estiver acima dos 8 m, a função de Posicionamento por visão pode ser afetada, por isso, é necessário cuidado adicional.

Siga os passos abaixo para utilizar o sistema de visão para baixo:

1. Certifique-se de que a aeronave está no modo P e coloque-a sobre uma superfície plana. Tenha em atenção que o sistema de visão para baixo não pode funcionar corretamente em superfícies sem variações de padrão distintas.
2. Ligue a aeronave. A aeronave paira no local após a decolagem. O indicador de estado da aeronave pisca a verde duas vezes, o que indica que o sistema de visão para baixo está pronto.



Utilizando os sistemas de visão para a frente e para trás, a aeronave é capaz de travar ativamente quando são detetados obstáculos à sua frente. Os sistemas de visão para a frente e para trás funcionam melhor quando a iluminação é adequada e os obstáculos têm textura ou limites distintos. A aeronave deve voar a não mais de 22,8 km/h (17,9 mi/h) para permitir uma distância de travagem suficiente.




- O desempenho dos sistemas de visão é afetado pela superfície sobre a qual a aeronave está a voar. A aeronave muda automaticamente para o modo ATTI quando os sistemas de visão não estão disponíveis ou estão desativados e se o sinal de GPS estiver fraco ou a bússola estiver com interferências. Opere a aeronave com muito cuidado nas seguintes situações:
 - a. Voar a altas velocidades abaixo de 0,5 m (1,6 pés).
 - b. Voar sobre superfícies monocromáticas (por exemplo, preto puro, branco puro, vermelho puro, verde puro).
 - c. Voar sobre superfícies altamente refletoras.
 - d. Voar sobre a água ou superfícies transparentes.
 - e. Voar sobre superfícies ou objetos em movimento.
 - f. Voar numa área onde a iluminação muda frequentemente ou drasticamente.
 - g. Voar sobre superfícies extremamente escuras (< 10 lux) ou iluminadas (> 100 000 lux), ou em direção a fontes de luz brilhantes (por exemplo, em direção ao sol).
 - h. Voar sobre superfícies sem padrões ou textura distintos.
 - i. Voar sobre superfícies com padrões ou texturas idênticas repetidas (por exemplo, azulejos).
 - j. Voar sobre objetos pequenos e finos (por exemplo, ramos de árvore ou linhas de energia elétrica).
 - k. Voar a altas velocidades acima de 18 km/h (11,2 mi/h) a 1 m (3,3 pés) de altitude.



- Mantenha sempre as câmaras e os sensores limpos. A sujidade ou outros detritos podem afetar negativamente a sua eficácia.
- Os sistemas de visão para a frente, para trás e para baixo podem não ser capazes de reconhecer padrões no solo em ambientes muito escuros (< 100 lux).

Modos de voo inteligentes

O Mavic Air é compatível com modos de voo inteligentes, incluindo QuickShots, ActiveTrack, SmartCapture, modo de tripé, modo de cinema, TapFly e modo de ponto de interesse. Toque em  na aplicação DJI GO 4 para selecionar um modo de voo inteligente.

QuickShots

Os modos de disparo QuickShots incluem Drone, Círculo, Hélice, Foguete, Bumerangue e Asteroide. O Mavic Air grava um vídeo conforme o modo de disparo selecionado e gera automaticamente um vídeo de 10 segundos. O vídeo pode então ser visualizado, editado ou partilhado nas redes sociais a partir do menu de reprodução.



Drone: A aeronave voa para trás e para cima com a câmara centrada no objeto.



Círculo: A aeronave circunda o objeto.



Hélice: A aeronave voa para cima, numa espiral em torno do objeto.



Foguete: A aeronave sobe com a câmara a apontar para baixo.



Bumerangue: A aeronave voa em torno do objeto numa trajetória oval, subindo à medida que se afasta do ponto de partida e descendo à medida que regressa. O ponto de partida da aeronave forma uma das extremidades do eixo comprido da oval, enquanto a outra extremidade do eixo comprido se encontra no lado oposto do objeto, a partir do ponto de partida.

Certifique-se de que existe espaço suficiente ao utilizar o Bumerangue: reserve um raio de pelo menos 30 m (99 pés) na horizontal em torno da aeronave e de 10 m (33 pés) acima da mesma.



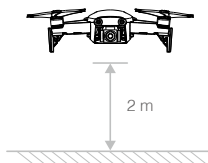
Asteroide: A aeronave voa para trás e para cima, tira várias fotografias e, em seguida, voa de volta para o ponto de partida. O vídeo gerado começa com uma panorâmica da posição mais alta e, em seguida, mostra a descida.

Certifique-se de que existe espaço suficiente ao utilizar o modo Asteroide: reserve pelo menos 40 m (132 pés) atrás e 50 m (164 pés) acima da aeronave.

Utilizar o QuickShots

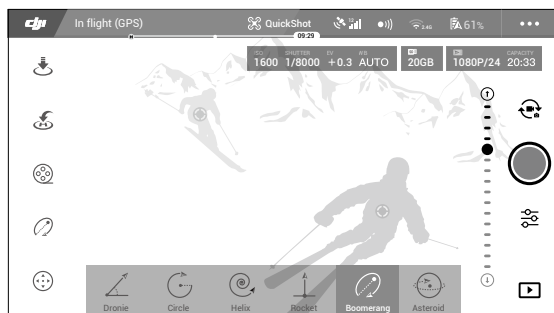
Certifique-se de que a aeronave está no modo P e que a bateria de voo inteligente tem carga suficiente. Siga os passos abaixo para utilizar o QuickShots:

1. Efetue a descolagem e paire a, pelo menos, 2 m (6,6 pés) acima do solo.



2. Na aplicação DJI GO 4, toque em , em seguida, selecione QuickShots e siga as instruções.

3. Seleccione o objeto alvo na vista de câmara (toque no círculo no objeto ou arraste uma caixa à volta do objeto) e seleccione um modo de disparo. Toque em "GO" para iniciar a gravação. A aeronave volta à posição original quando concluir a captação.




4. Toque em  para aceder ao vídeo.



- O QuickShots só está disponível com um sinal de GPS forte.
- A aeronave não consegue evitar os obstáculos acima ou ao lado da mesma.
- Em todos os modos de disparo QuickShots, os vídeos são gravados a 30 fps e no modo Asteroide, as imagens são captadas a 1080p. Estas definições são predefinidas e não podem ser ajustadas.

Sair do QuickShots

Toque em  na aplicação DJI GO 4 ou mude o interruptor do modo de voo para o modo S para sair do QuickShots a qualquer momento durante a captação. Prima o botão de pausa de voo no telecomando para efetuar uma travagem de emergência.

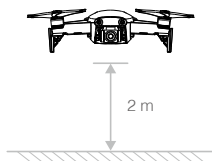
ActiveTrack

A função ActiveTrack permite marcar e seguir vários objetos em movimento no ecrã do dispositivo móvel. Não é necessário qualquer dispositivo de deteção externo. O Mavic Air identifica e segue pessoas, veículos e barcos automaticamente, utilizando diferentes estratégias de seguimento.

Utilizar a função ActiveTrack

Certifique-se de que a aeronave está no modo P e que a bateria de voo inteligente tem carga suficiente. Siga os passos abaixo para utilizar o ActiveTrack:

1. Efetue a descolagem e paire a, pelo menos, 2 m (6,6 pés) acima do solo.




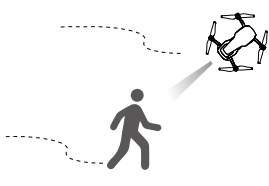
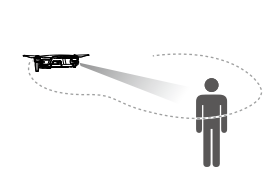
2. Na aplicação DJI GO 4, toque em  e, em seguida, seleccione ActiveTrack.


3. Toque no objeto que pretende seguir e, em seguida, toque para confirmar a seleção. Se o objeto não for reconhecido automaticamente, arraste uma caixa em seu redor. A caixa fica verde quando o objeto é reconhecido e o seguimento é iniciado. Se a caixa ficar vermelha, não foi possível identificar o objeto, sendo que o operador deve tentar fazê-lo novamente.




4. A aeronave evita automaticamente os obstáculos que se encontrem na sua trajetória de voo. Se a aeronave deixar de detetar o objeto porque este se desloca demasiado rápido ou está oculto, selecione novamente o objeto para retomar o seguimento.

O ActiveTrack inclui os seguintes submodos:

Localizar	Paralelo	Destacar
		
<p>A aeronave deteta o objeto a uma distância constante. Utilize o manipulador de rotação no telecomando ou o controlo deslizante na aplicação DJI GO 4 para voar em círculos em torno do objeto.</p>	<p>A aeronave deteta o objeto a um ângulo e distância constantes a partir da parte lateral. Utilize o manipulador de rotação no telecomando para voar em círculos em torno do objeto.</p>	<p>A aeronave não deteta um objeto automaticamente, mas mantém a câmara apontada para o mesmo durante o voo. O telecomando pode ser utilizado para manobrar a aeronave, mas o controlo de orientação está desativado. Utilizar o manipulador esquerdo e o botão da suspensão cardã ajustará o enquadramento do objeto.</p>


- ⚠ • NÃO utilize o ActiveTrack em áreas com pessoas, animais, objetos finos ou pequenos (por exemplo, ramos de árvores ou linhas de energia elétrica) ou objetos transparentes (por exemplo, vidro ou água).
- Mantenha a aeronave afastada de obstáculos próximos da trajetória de voo, especialmente obstáculos à esquerda e à direita da aeronave.
- Opere a aeronave manualmente (prima o botão de pausa de voo ou mude o interruptor de modo de voo para o modo S no telecomando) ou toque em  na aplicação DJI GO 4, em caso de emergência.
- Seja extremamente cauteloso ao usar a função ActiveTrack em qualquer das seguintes situações:
 - a. O objeto detetado não está a movimentar-se num nível plano.
 - b. O objeto detetado muda drasticamente a sua forma durante a movimentação.
 - c. O objeto detetado pode estar fora do campo de visão durante um longo período de tempo.
 - d. O objeto detetado está a movimentar-se numa superfície com neve.
 - e. O objeto detetado apresenta uma cor ou um padrão semelhante ao ambiente circundante.
 - f. A iluminação disponível é demasiado fraca (< 300 lux) ou elevada (> 10 000 lux).
- Quando utiliza o modo ActiveTrack, deve seguir as leis e regulamentos locais no que respeita à privacidade.

Sair da função ActiveTrack

Toque em  no ecrã ou mude o interruptor de modo de voo para o modo S no telecomando para sair da função ActiveTrack. Após sair da função ActiveTrack, a aeronave paira no local, momento em que pode escolher voar manualmente, detetar outro objeto ou regressar à posição inicial.


SmartCapture

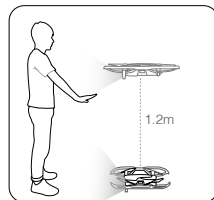
O reconhecimento de gestos de aprendizagem profunda permite tirar selfies, gravar vídeos e controlar a aeronave com simples movimentos da mão. O Mavic Air dispõe de novos modos como o GestureLaunch, o modo de seguimento e o GestureLand. (Nota: é necessária a versão 1.0.1.0 ou superior do firmware da aeronave para utilizar o SmartCapture; é necessária a versão 1.0.2.0 ou superior do firmware da aeronave para operar a aeronave sem utilizar o telecomando ou a aplicação DJI GO 4.)

- ⚠ • O SmartCapture pode ser selecionado ao tocar em  na aplicação DJI GO 4 e selecionando o SmartCapture ou premindo o botão de Função duas vezes. Na primeira vez que utilizar o SmartCapture, seleccione-o na aplicação DJI GO 4 e leia o aviso cuidadosamente. Utilize o SmartCapture apenas se compreender o aviso.
- Utilize o SmartCapture apenas em espaços abertos sem obstáculos, com iluminação suficiente e longe de multidões.
- Utilize o SmartCapture apenas com proteções de hélice montadas.

Ativar a deteção de rosto e o controlo com a palma da mão

Para utilizar o SmartCapture, primeiro deve ativar a deteção de rosto e o controlo com a palma da mão:

1. Toque em  na aplicação DJI GO 4 e seleccione o SmartCapture ou prima o botão de Função duas vezes. Assim que a deteção de rosto for ativada, a aeronave emite um sinal sonoro duas vezes e os LED frontais acendem-se continuamente a amarelo.
2. Em seguida, utilize um dos dois métodos seguintes para ativar o controlo com a palma da mão:
 - a. GestureLaunch: Se a aeronave estiver no solo, pode utilizar o GestureLaunch para comandar a descolagem da aeronave e ativar o controlo com a palma da mão. Mantenha uma distância de 2 a 3 m (6,6 a 9,8 pés) à frente da sua aeronave com a palma da mão à frente do nariz da aeronave. Mantenha a palma da mão aberta e os dedos juntos. Depois de cerca de dois segundos, a aeronave descola automaticamente e paira a uma altura de 1,2 m (3,9 pés). Os LED frontais piscam lentamente a verde para indicar que o controlo com a palma da mão foi ativado.



- b. Se a aeronave já estiver no ar, levante e estenda o seu braço e posicione a palma da mão a cerca de 2 m (6,6 pés) à frente do nariz da aeronave. Mantenha a palma da mão aberta e os dedos juntos. Após cerca de dois segundos, os LED frontais piscam lentamente a verde para indicar que o controlo com a palma da mão foi ativado.



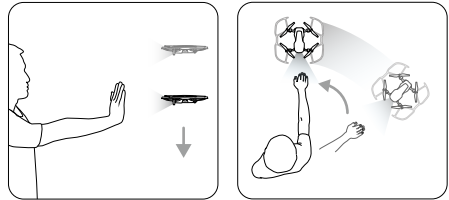
- Se as condições não forem adequadas para utilizar o SmartCapture, os LED frontais acendem-se continuamente a vermelho e é apresentado um aviso no DJI GO 4. Se não estiver a utilizar a aplicação, ligue a aeronave ao seu dispositivo móvel e inicie a aplicação para visualizar a descrição do aviso.

Assim que a deteção de rosto e o controlo com a palma da mão forem ativados, pode controlar a aeronave das seguintes formas. (Mantenha-se a 7 m [23 pés] da aeronave para que os seus gestos sejam reconhecidos):

Controlar a posição

Movimente a palma da mão lentamente para cima ou para baixo para controlar a altitude da aeronave. Movimento o braço para a esquerda ou para a direita para controlar a orientação da aeronave. Movimente-se para a frente ou para trás para voar para a frente ou para trás.

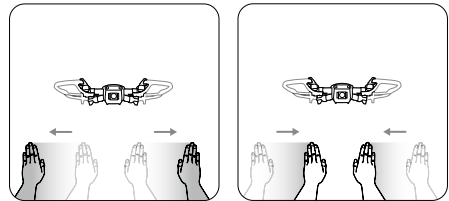
Os LED frontais piscam lentamente a verde



Controlar a distância

Levante e estenda o seu outro braço e mantenha ambas as palmas das mãos próximas. Separe as suas mãos para que a aeronave se afaste de si, até uma distância máxima de 6 m (19,7 pés). Aproxime as suas mãos para que a aeronave se aproxime de si, até uma distância mínima de 2 m (6,6 pés).

Os LED frontais piscam lentamente a verde

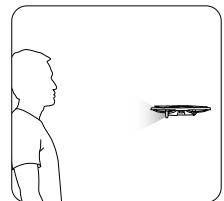


Seguir

Deixe a mão descair para ativar o modo de seguimento. Assim que o modo de seguimento for ativado, os LED frontais acendem-se continuamente a verde. À medida que movimenta o seu corpo, a aeronave segue-o automaticamente. Enquanto o modo de seguimento estiver ativo, pode levantar a sua mão ou mãos novamente para utilizar as funcionalidades do SmartCapture.

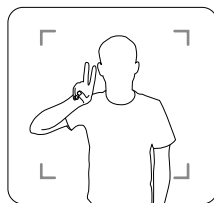
Os LED frontais acendem-se continuamente a verde

Com o modo de seguimento, pode selecionar a função de Localizar para que a aeronave o siga a uma distância constante ou a função de Perfil para que a aeronave o siga a um ângulo e distância constantes lateralmente. (Consulte a secção ActiveTrack para obter mais informações sobre as funções de Localizar e de Perfil.) Se estiver a utilizar o SmartCapture sem a aplicação DJI GO 4, as funções de Localizar ou de Perfil são selecionadas com base na utilizada na última vez que utilizou o modo de seguimento. Se nunca tiver utilizado o modo de seguimento ao utilizar o SmartCapture com a aplicação, a seleção predefinida (Localizar) será selecionada.



Selfie

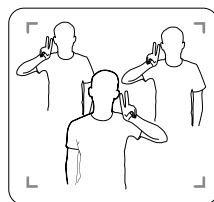
Faça um gesto em V com uma mão. Assim que o gesto de selfie for reconhecido, será iniciada uma contagem decrescente de dois segundos. Quando faltam dois segundos, os LED frontais da aeronave começam a piscar lentamente a vermelho e, quando restar apenas um segundo, começam a piscar rapidamente a vermelho.



Selfie de grupo

O grupo deve fazer dois ou mais gestos em V em simultâneo. Assim que o gesto de selfie de grupo for reconhecido, é iniciada uma contagem decrescente de dois segundos, após os quais a aeronave tira a primeira de três fotografias. Durante a contagem decrescente, os LED frontais piscam lentamente a vermelho durante um segundo e piscam rapidamente a vermelho durante um segundo. Em seguida, os LED frontais desligam-se e a aeronave tira uma fotografia na sua posição atual.

Em seguida, a aeronave voa para um ponto a, aproximadamente, 5 m (16 pés) do seu grupo e sobe para tirar uma fotografia a um ângulo de 30°. A aeronave voa, em seguida, para um ponto a aproximadamente 7 m (23 pés) do seu grupo e sobe para tirar uma fotografia a um ângulo de 15°. Finalmente, a aeronave volta à posição original. Os LED frontais piscam a vermelho duas vezes quando a aeronave tira a segunda e a terceira fotografia.

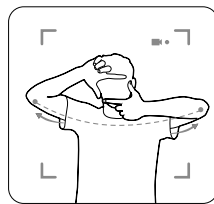


- ⚠ • Apenas utilize a funcionalidade de selfie de grupo em áreas com um sinal de GPS forte. A funcionalidade de selfie de grupo é desativada quando não há sinal de GPS (por exemplo, ao voar em espaços interiores).

Gravar vídeos

Faça um gesto de moldura com os dedos (garantindo que pelo menos uma mão se encontra acima do seu nariz). Assim que o gesto de moldura for reconhecido pela aeronave, os LED frontais desligam-se e a câmara inicia a gravação. Decorridos cinco segundos ou mais, é possível parar a gravação ao fazer o gesto de moldura novamente.

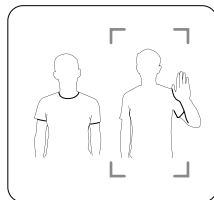
- Os LED frontais estão desligados



Mudar o controlo

Deixe a sua mão descair. Os LED frontais iluminam-se continuamente a verde. A pessoa que pretende controlar a aeronave deve levantar a palma da mão em frente à aeronave. Assim que a aeronave estiver sob o seu controlo, os LED frontais piscam lentamente a verde.

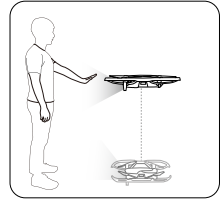
- 🌞 Os LED frontais piscam lentamente a verde



GestureLand

Movimente a palma da mão lentamente para baixo para comandar a descida da aeronave. Continue até que a altitude mínima seja alcançada e, em seguida, continue a comandar a sua descida durante três segundos adicionais para que aterre automaticamente e para que os motores parem.

☼ Os LED frontais piscam lentamente a verde



- ⚠ • Tenha cuidado após aterrar a aeronave utilizando o GestureLand, dado que a aeronave continuará a responder a movimentos da mão até que saia do SmartCapture. Se a aeronave detetar o gesto do GestureLaunch antes de sair do SmartCapture, a aeronave descola. Tenha cuidado ao aproximar-se da aeronave e certifique-se de que não realiza o gesto do GestureLaunch acidentalmente.

Sair do SmartCapture

Toque em na aplicação DJI GO 4 ou mude o interruptor de modo de voo para o modo S no telecomando para sair do SmartCapture. Se estiver a utilizar o SmartCapture sem a aplicação DJI GO 4, para sair do SmartCapture, aterre a aeronave utilizando o GestureLand e, em seguida, desligue a aeronave, ligue a aeronave à aplicação DJI GO 4 e toque em ou ligue a aeronave ao telecomando e mude o interruptor de modo de voo para o modo S.

- ⚠ • A aeronave não sai do SmartCapture automaticamente. Enquanto a aeronave estiver no ar e após aterrar utilizando o GestureLand, a aeronave continua a responder aos movimentos da mão até que saia manualmente do SmartCapture, por isso, é necessário ter cuidado.
- Ao utilizar o SmartCapture sem o telecomando ou a aplicação DJI GO 4:
 - a. Se não for detetada nenhum rosto ou palma da mão nos primeiros 60 segundos após a descolagem, a aeronave aterra automaticamente;
 - b. Se o objeto se perder durante o modo de seguimento, a aeronave voa automaticamente para a posição onde o objeto foi detetado pela última vez e aguarda. Se a aeronave detetar o objeto dentro de 30 segundos, continua a segui-lo. Se o objeto não for detetado dentro de 30 segundos, a aeronave aterra automaticamente.

Modo de Tripé

Toque em na aplicação DJI GO 4 para seleccionar o modo de tripé. No modo de tripé, o limite máximo de velocidade de voo é de 3,6 km/h (2,2 mi/h). A capacidade de resposta a movimentos do manípulo também é reduzida para movimentos mais controlados e suaves.

- ⚠ • Utilize o modo de Tripé apenas onde o sinal de GPS for forte ou as condições de iluminação forem ideais para os sistemas de visão. Se o sinal de GPS for perdido e os sistemas de visão forem desativados ou estiverem indisponíveis, a aeronave mudará automaticamente para o modo ATTI. Neste caso, a velocidade de voo aumenta e a aeronave não paira no local. Utilize o modo de tripé com cuidado.

Modo de cinema

Toque em na aplicação DJI GO 4 para seleccionar o modo de cinema. No modo de Cinema, a distância de travagem da aeronave é aumentada e a velocidade de rotação é reduzida. A aeronave abranda suavemente até parar, mantendo a filmagem suave e estável, mesmo se os comandos de controlo estiverem instáveis.

TapFly

O TapFly possui quatro submodos: para a frente, para trás, livre e coordenar. Desde que as condições de iluminação sejam adequadas (entre 300 e 10 000 lux), a aeronave evita automaticamente os obstáculos que deteta.

Para a frente: A aeronave voa em direção ao alvo, com o sistema de visão para a frente a detetar obstáculos.


Para trás: A aeronave voa no sentido oposto ao alvo, com o sistema de visão para trás a detetar obstáculos.

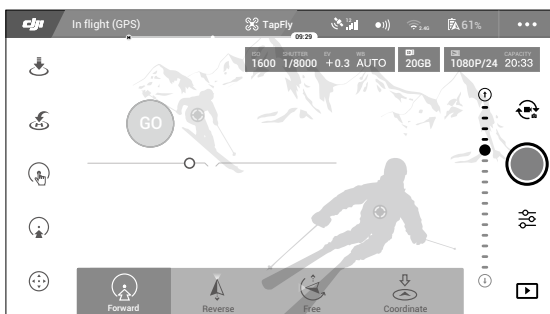
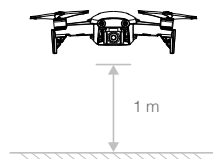
Livre: A aeronave voa em direção ao alvo. O telecomando pode ser utilizado para manobrar livremente a orientação da aeronave.

Coordenar: Toque num local específico no ecrã. A aeronave desloca-se até esse ponto à altitude atual e, em seguida, para no local.


Utilizar a função TapFly

Certifique-se de que a aeronave está no modo P e que a bateria de voo inteligente tem carga suficiente. Siga os passos abaixo para utilizar o TapFly:

1. Efetue a descolagem e paire a, pelo menos, 1 m (3,3 pés) do solo.
2. Na aplicação DJI GO 4, toque em , selecione TapFly, em seguida, selecione um submodo e siga as instruções.
3. Toque uma vez no alvo e aguarde que o botão "GO" seja apresentado. Toque novamente no botão "GO" para confirmar a seleção e a aeronave começa a voar automaticamente em direção ao alvo. Será apresentada uma mensagem se não for possível alcançar o alvo. Se este for o caso, selecione outro alvo e tente novamente. Pode alterar o alvo a meio do voo tocando no ecrã.



Sair da função TapFly

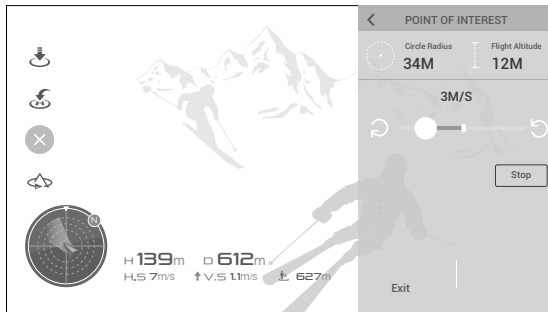
Prima o botão de pausa de voo no telecomando ou puxe um manípulo de controlo na direção oposta à direção de voo e a aeronave para e para no local. Toque no ecrã para continuar a utilizar o TapFly. Toque em  ou mude o interruptor de modo de voo para o modo S para sair da função TapFly.



- NÃO utilize o TapFly em áreas com pessoas, animais, objetos finos ou pequenos (por exemplo, ramos de árvores ou linhas de energia elétrica) ou objetos transparentes (por exemplo, vidro ou água). O modo TapFly pode não funcionar corretamente quando a aeronave estiver a voar sobre a água ou sobre áreas cobertas de neve.
- Poderão existir desvios entre a trajetória esperada e a trajetória real selecionada em TapFly.
- O intervalo selecionável para a direção alvo é limitado. Não pode efetuar seleções junto às bordas superiores ou inferiores do ecrã.


Ponto de interesse


Selecione um objeto e defina o raio circular, a altitude de voo e a velocidade de voo para que a aeronave voe em torno do objeto de acordo com estas definições.



Sistemas avançados de assistência ao Piloto

A funcionalidade dos Sistemas avançados de assistência ao Piloto (APAS) está disponível no modo P. Quando a funcionalidade APAS está ativa, a aeronave continua a responder aos comandos do utilizador e planeia a sua trajetória de acordo com os comandos dos manípulos e o ambiente de voo. A funcionalidade APAS facilita o desvio de obstáculos e a captação mais suave de filmagens, e proporciona uma melhor experiência de voo.

Quando a funcionalidade APAS é ativada, premir o botão de pausa de voo no telecomando ou tocar em  na aplicação DJI GO 4 imobiliza a aeronave. A aeronave paira durante três segundos e aguarda comandos do piloto.

Para ativar a funcionalidade APAS, toque em  na aplicação DJI GO 4.



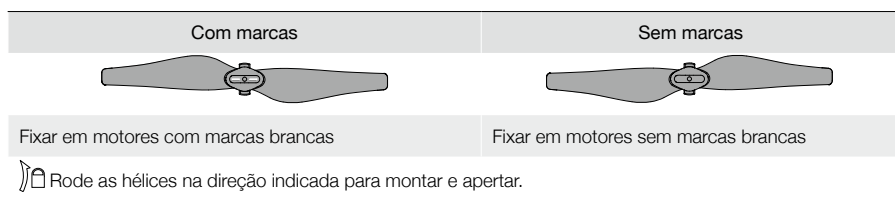
- A funcionalidade APAS é desativada automaticamente ao utilizar os modos de voo inteligentes e é retomada automaticamente ao sair dos modos de voo inteligentes.

Gravador de voo

Os dados de voo, incluindo a telemetria de voo, as informações do estado da aeronave e outros parâmetros, são gravados automaticamente no gravador de dados interno da aeronave. É possível aceder a estes dados através do DJI Assistant 2.

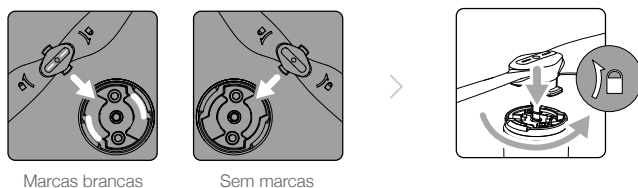
Fixar e retirar as hélices

O Mavic Air utiliza hélices de modelo 5332S. Há duas variedades de hélices 5332S, que foram concebidas para rodar em várias direções. A presença ou ausência de marcas brancas nas hélices indica de que tipo são e, assim, a que motores devem ser fixadas.



Fixar as hélices

Fixe as hélices com as marcas brancas aos motores com marcas brancas. Pressione cada hélice para baixo na placa de montagem e rode na direção de bloqueio até prender. Fixe as hélices sem marcas aos motores sem marcas.



Retirar as hélices

Pressione as hélices para baixo na placa de montagem e rode-as na direção de desbloqueio.



- As pás das hélices são afiadas; manuseie com cuidado.
- Utilize apenas hélices DJI originais e não misture tipos de hélices.
- Certifique-se de que todas as hélices estão em bom estado antes de cada voo. Não utilize hélices velhas, danificadas ou partidas.
- Certifique-se de que as hélices e os motores estão instalados firme e corretamente antes de cada voo.
- Para evitar ferimentos, afaste-se e não toque nas hélices ou motores quando estes estiverem a rodar.
- Coloque a aeronave na direção indicada na mala de transporte durante o transporte ou o armazenamento para evitar danificar as hélices. Não aperte nem dobre as hélices. Se as hélices ficarem deformadas, o desempenho de voo pode ser afetado.

Bateria de voo inteligente

A bateria de voo inteligente do Mavic Air é uma bateria de 11,55 V e 2375 mAh, com uma funcionalidade de carregamento/descarga inteligente. Só deve ser carregada com um transformador CA adequado e aprovado pela DJI.

Características da bateria

1. Indicação do nível da bateria: os indicadores LED apresentam o nível atual da bateria.
2. Função de descarga automática: para evitar o inchaço, a bateria descarrega automaticamente até menos de 65% da energia total quando está inativa durante mais de 10 dias. Demora cerca de um dia até descarregar a bateria até 65%. É normal sentir um calor moderado emitido pela bateria durante o processo de descarga.
3. Carregamento equilibrado: as tensões das células da bateria são equilibradas automaticamente durante o carregamento.

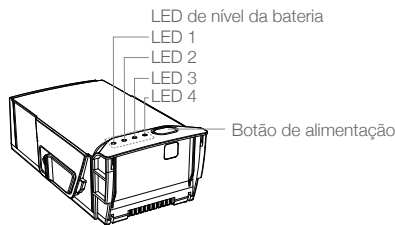
4. Proteção contra sobrecarga: o carregamento para automaticamente quando a bateria está totalmente carregada.
5. Detecção de temperatura: a bateria carrega apenas quando a temperatura está entre 5 °C e 40 °C (41 °F e 104 °F).
6. Proteção contra sobreintensidade de corrente: a bateria para de carregar se for detetada uma corrente excessiva.
7. Proteção contra descarga excessiva: a descarga para automaticamente para evitar a descarga excessiva.
8. Proteção contra curto-circuito: a alimentação é interrompida automaticamente se for detetado um curto-circuito.
9. Proteção contra danos nas células da bateria: a aplicação DJI GO 4 apresenta uma mensagem de aviso quando uma célula da bateria danificada é detetada.
10. Modo de hibernação: a bateria corta a alimentação e desliga após 20 minutos de inatividade para economizar energia. Para impedir a descarga excessiva, a bateria entra no modo de hibernação após seis horas de inatividade se o nível da bateria for inferior a 10%. No modo de hibernação, os indicadores do nível da bateria não se acendem. Se carregar a bateria, esta sai do modo de hibernação.
11. Comunicação: as informações relativas à tensão, capacidade e corrente da bateria, entre outras, são transmitidas para a aeronave.

⚠ • Consulte as *Diretrizes de segurança da bateria de voo inteligente do Mavic Air* antes de proceder à respetiva utilização. Os utilizadores assumem a responsabilidade total por todas as suas operações e utilização.

⊘ • Antes de transportar as baterias de voo inteligente num voo de uma companhia aérea, é necessário descarregá-las até 30% ou valores inferiores. Isto pode ser efetuado ao utilizar o Mavic Air em espaços exteriores até que a carga da bateria seja inferior a 30% ou até que não seja possível ligar a bateria de voo inteligente.

Utilizar a bateria

Prima o botão de alimentação uma vez e, em seguida, volte a premir e mantenha premido durante dois segundos para ligar ou desligar a bateria.



Aviso de baixa temperatura

1. A capacidade da bateria é significativamente reduzida ao voar em ambientes de baixa temperatura (-10 °C a 5 °C [14 °F a 41 °F]).
2. As baterias não podem ser utilizadas a temperaturas extremamente baixas (< -10 °C [14 °F]).
3. Termine o voo logo que a aplicação DJI GO 4 apresente a mensagem de aviso de nível de bateria baixo em ambientes de baixa temperatura.
4. Para garantir o desempenho ideal da bateria, mantenha a temperatura da bateria acima de 20 °C (68 °F).
5. A capacidade da bateria reduzida em ambientes de baixa temperatura reduz a resistência ao vento da aeronave, por isso, é necessário cuidado adicional.

⚠ Em ambientes frios, introduza a bateria no respetivo compartimento e ligue a aeronave durante, aproximadamente, 1 a 2 minutos para a aquecer antes de descolar.

Verificar o nível da bateria

Os LED do nível da bateria na bateria apresentam a carga restante. Se a bateria estiver desligada, prima o botão de alimentação uma vez e os LED do nível da bateria acendem-se e apresentam o nível atual da bateria.

LED de nível da bateria

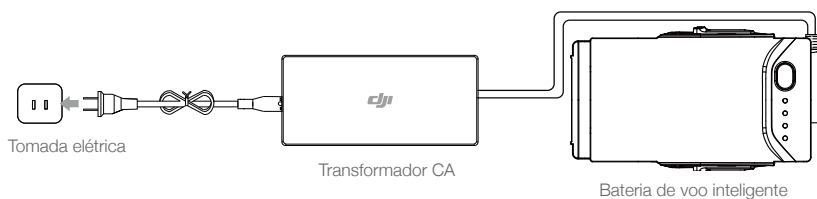
○ : LED ligado. ☉ : LED intermitente. ○ : LED desligado.

LED 1	LED 2	LED 3	LED 4	Nível da bateria
○	○	○	○	88% - 100%
○	○	○	☉	75% - 88%
○	○	○	○	63% - 75%
○	○	☉	○	50% - 63%
○	○	○	○	38% - 50%
○	☉	○	○	25% - 38%
○	○	○	○	13% - 25%
☉	○	○	○	0% - 13%

Carregamento da bateria

A bateria de voo inteligente deve estar completamente carregada antes de a utilizar pela primeira vez:

1. Ligue o transformador CA a uma fonte de alimentação (100 a 240 V, 50/60 Hz).
2. Ligue a bateria de voo inteligente ao transformador CA utilizando o cabo de carregamento da bateria com a bateria desligada.
3. Os LED do nível da bateria apresentam o nível atual da bateria durante o carregamento. A bateria de voo inteligente está totalmente carregada quando os LED do nível da bateria estiverem todos desligados. Desligue o transformador CA quando a bateria estiver totalmente carregada.



Tempo de carregamento da bateria de voo inteligente

53 minutos em ambientes a temperaturas entre 15 °C e 40 °C (59 °F e 104 °F); 1 hora e 40 minutos em ambientes a temperaturas entre 5 °C e 15 °C (41 °F e 59 °F).



- NÃO carregue uma bateria de voo inteligente imediatamente após o voo, uma vez que a temperatura pode estar demasiado alta. NÃO carregue a bateria de voo inteligente até esta arrefecer até à temperatura ambiente.
- O transformador CA interrompe o carregamento da bateria se a temperatura da célula da bateria não estiver dentro do intervalo de funcionamento (5 °C a 40 °C [41 °F a 104 °F]). A temperatura ideal de armazenamento é de 22 °C a 28 °C (71,6 °F a 82,4 °F).
- O terminal opcional de carregamento da bateria carrega até quatro baterias. Visite a loja online oficial da DJI para obter mais informações.

LED do nível da bateria durante o carregamento

○ : LED ligado. ☀ : LED intermitente. ○ : LED desligado.

LED 1	LED 2	LED 3	LED 4	Nível da bateria
☀	☀	○	○	0% - 50%
☀	☀	☀	○	50% - 75%
☀	☀	☀	☀	75% - 100%
○	○	○	○	Totalmente carregada

Proteção da bateria

A tabela mostra os mecanismos de proteção da bateria e os padrões LED correspondentes.

Mecanismos de proteção da bateria

LED 1	LED 2	LED 3	LED 4	Padrão de intermitência	Item de proteção da bateria
○	☀	○	○	O LED2 pisca duas vezes por segundo	Deteção de sobreintensidade de corrente
○	☀	○	○	O LED2 pisca três vezes por segundo	Curto-circuito detetado
○	○	☀	○	O LED3 pisca duas vezes por segundo	Deteção de sobrecarga
○	○	☀	○	O LED3 pisca três vezes por segundo	Carregador com sobretensão detetado
○	○	○	☀	O LED 4 pisca duas vezes por segundo	Temperatura de carregamento demasiado baixa
○	○	○	☀	O LED 4 pisca três vezes por segundo	Temperatura de carregamento demasiado alta

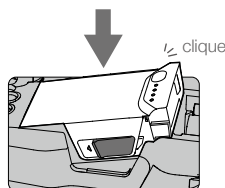
Em caso de ativação da proteção da temperatura de carregamento, a bateria retomará o carregamento assim que a temperatura voltar ao intervalo permitido. Se um dos outros mecanismos de proteção da bateria for ativado, para retomar o carregamento após resolver o problema, é necessário premir o botão de alimentação para desligar a bateria, desligar a bateria do transformador CA e voltar a ligá-la.



- A DJI não assume qualquer responsabilidade por danos causados por transformadores CA de terceiros.

Inserir a bateria de voo inteligente

Insira a bateria de voo inteligente no compartimento da bateria da aeronave, certificando-se de que está montada com firmeza e de que ouve o "clique" dos bloqueios da bateria ao inseri-la.



Remover a bateria de voo inteligente



Deslize os bloqueios da bateria em ambos os lados da bateria de voo inteligente para retirá-la do compartimento da bateria.



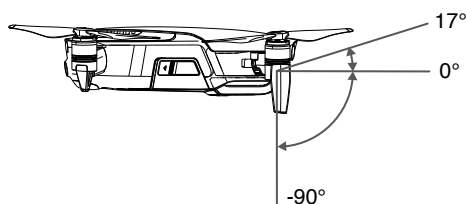
- Nunca insira nem remova a bateria quando estiver ligada.
- Verifique se a bateria está montada com firmeza. A aeronave não descola se a bateria estiver montada incorretamente.

Suspensão cardã e câmara

Suspensão cardã

A suspensão cardã de 3 eixos do Mavic Air fornece estabilização para a câmara, permitindo captar imagens e vídeos nítidos e estáveis. A suspensão cardã possui um intervalo de inclinação de -90° a $+17^\circ$. O intervalo de inclinação é definido de -90° a 0° por predefinição e pode ser ajustado na aplicação DJI GO 4 (toque em  e seleccione "Advanced Settings" > "Extend Gimbal Tilt Limit"). Também é possível seleccionar outras definições da suspensão cardã como o modo da suspensão cardã e a calibração automática da suspensão cardã ao tocar em .

Utilize o botão da suspensão cardã no telecomando para controlar a inclinação da câmara. Em alternativa, na aplicação DJI GO 4, aceda à vista de câmara, mantenha o ecrã premido até que apareça um círculo azul e arraste o círculo para cima e para baixo para controlar a inclinação da câmara. Arraste o círculo para a esquerda e para a direita para controlar a orientação da aeronave.



Modos de funcionamento da suspensão cardã

Estão disponíveis dois modos de funcionamento da suspensão cardã. Alterne entre os diferentes modos de funcionamento na página de definições da câmara da aplicação DJI GO 4.

Modo de seguimento: O ângulo entre a orientação da suspensão cardã e a parte da frente da aeronave permanece constante em todos os momentos.

Modo de Vista de primeira pessoa (FPV) A suspensão cardã irá sincronizar com o movimento da aeronave para proporcionar uma experiência de voo com uma perspetiva de primeira pessoa.



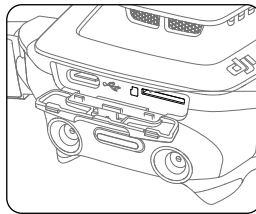
- Não toque nem bata na suspensão cardã quando a aeronave estiver ligada. Para proteger a suspensão cardã durante a descolagem, descole sempre a partir de solo plano e aberto.
- Pode ocorrer um erro do motor da suspensão cardã nas seguintes situações:
 - a. A aeronave é colocada em terreno irregular ou o movimento da suspensão cardã está obstruído.
 - b. A suspensão cardã sofreu uma força externa excessiva, como uma colisão.
- Voar em condições de nevoeiro pesado ou nuvens pode molhar a suspensão cardã, levando a uma falha temporária. A suspensão cardã recupera a funcionalidade completa depois de secar.

Câmara

A câmara integrada utiliza o sensor CMOS de 1/2,3 polegadas para filmar vídeos até 4K a 30 fps e tirar fotografias de 12 megapíxeis. Os vídeos podem ser gravados em formato MOV ou MP4. Os modos de disparo de imagem disponíveis são Disparo único, Disparo contínuo, Intervalo, HDR e vários modos panorâmicos. Uma visualização em tempo real do que a câmara está a captar pode ser monitorizada no dispositivo móvel ligado através da aplicação DJI GO 4.

Ranura para cartão microSD da câmara

O Mavic Air é fornecido com 8 GB de armazenamento interno, e também é compatível com cartões microSD para armazenar fotografias e vídeos. É necessário um cartão microSD UHS-1 devido às velocidades rápidas de leitura e gravação que suportam dados de vídeo de alta resolução.



Ranura para cartão microSD



- Não retire o cartão microSD da aeronave quando esta se encontrar ligada.
- Para garantir a estabilidade do sistema de câmara, as gravações de vídeo únicas são limitadas a 30 minutos.

Telecomando

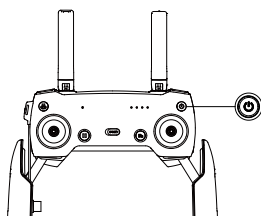
Esta secção descreve as funcionalidades do telecomando e inclui instruções para controlar a aeronave e a câmara.

Telecomando

A tecnologia Wi-Fi melhorada da DJI está incorporada no telecomando, proporcionando uma distância de transmissão máxima de 4 km (2,49 mi)* e tornando possível a transmissão de vídeos a 720p da aeronave para a aplicação DJI GO 4 no seu dispositivo móvel. Os manipuladores de controlo amovíveis facilitam o armazenamento do telecomando. A autonomia máxima da bateria do telecomando é de aproximadamente 3 horas**. Consulte o diagrama do telecomando na secção Perfil do produto.

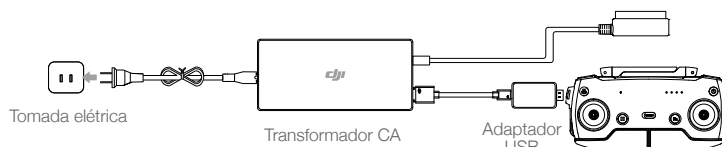
Utilizar o telecomando

O telecomando é alimentado por uma bateria recarregável com uma capacidade de 2970 mAh. Prima o botão de alimentação uma vez para verificar o nível atual da bateria. Prima uma vez e, em seguida, prima novamente de forma contínua para ligar ou desligar o telecomando.



Carregamento da bateria

Utilize um cabo USB-C para ligar o adaptador USB ao transformador CA e, em seguida, ligue o adaptador USB à porta de ligação de vídeo principal/carregamento do telecomando. Demora aproximadamente duas horas e meia a carregar a bateria do telecomando.



Controlar a câmara

Cape vídeos/fotografias e ajuste a inclinação da câmara com o botão do obturador, o botão de gravação e o botão de suspensão cardã no telecomando.

* O telecomando pode alcançar a sua distância máxima de transmissão (FCC) numa área ampla e aberta, sem interferência eletromagnética, e a uma altitude de cerca de 120 m (400 pés).

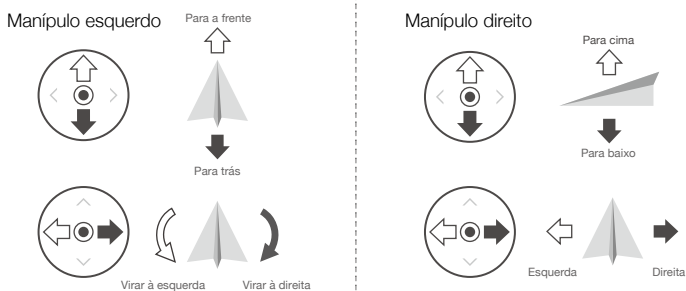
** A vida útil máxima da bateria foi testada sob condições laboratoriais, utilizando um dispositivo iOS. Este valor serve apenas como referência.

Controlar a aeronave

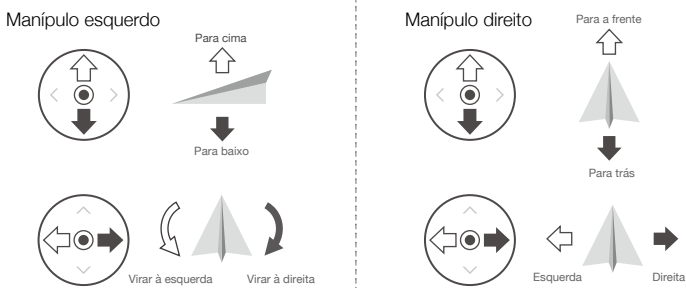
Os manípulos de controlo do telecomando são utilizados para controlar a orientação da aeronave (guinada), o movimento para a frente/para trás (inclinação), a altitude (aceleração) e o movimento para a esquerda/direita (rotação). A função que cada movimento de manípulo de controlo executa é determinada pela escolha do modo dos manípulos de controlo. Estão disponíveis três modos pré-programados (modo 1, modo 2 e modo 3) e podem ser definidos modos personalizados na aplicação DJI GO 4. O modo predefinido é o modo 2.

Em cada um dos três modos pré-programados, o Mavic Air paira no local com uma orientação constante quando ambos os manípulos estão centrados. Afastar um manípulo de controlo da posição central efetua as funções apresentadas na figura abaixo.

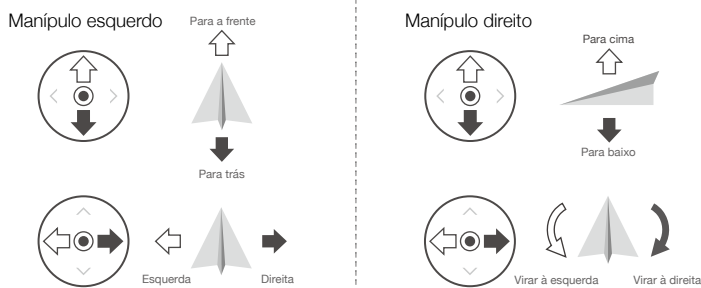
Modo 1




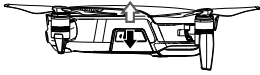

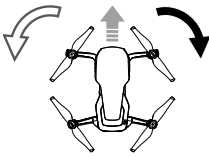

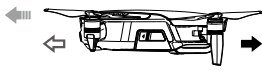

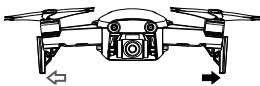
Modo 2



Modo 3



A figura abaixo explica como utilizar cada manípulo de controlo, utilizando o modo 2 como exemplo.

Telecomando (Modo 2)	Aeronave (← Indica a direção do nariz)	Observações
		<p>Deslocar o manípulo esquerdo para cima ou para baixo muda a altitude da aeronave. Empurre o manípulo para cima para subir e para baixo para descer. Quanto mais o manípulo é afastado da posição central, mais rápida é a mudança de altitude da aeronave. Empurre sempre o manípulo com cuidado para evitar alterações de altitude súbitas e inesperadas.</p>
		<p>Deslocar o manípulo esquerdo para a esquerda ou para a direita controla a orientação da aeronave. Empurre o manípulo para a esquerda para rodar a aeronave no sentido contrário ao dos ponteiros do relógio e para a direita para rodar a aeronave no sentido dos ponteiros do relógio. Quanto mais o manípulo é empurrado no sentido oposto da posição central, mais rápido roda a aeronave.</p>
		<p>Deslocar o manípulo direito para cima e para baixo muda a inclinação da aeronave. Empurre o manípulo para cima para voar para a frente e para baixo e para voar para trás. Quanto mais o manípulo é afastado da posição central, mais rápido se move a aeronave.</p>
		<p>Mover o manípulo direito para a esquerda ou para a direita altera a rotação da aeronave. Empurre o manípulo para a esquerda para voar para a esquerda e para a direita para voar para a direita. Quanto mais o manípulo é afastado da posição central, mais rápido se move a aeronave.</p>

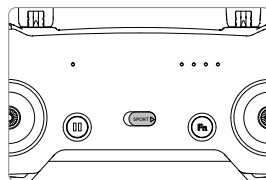


- Mantenha o telecomando afastado de materiais magnéticos para evitar que seja afetado por interferências magnéticas.
- É recomendado que os manípulos de controlo sejam removidos e armazenados nas suas ranhuras de armazenamento no telecomando durante o transporte ou o armazenamento para evitar danificá-los.

Interruptor de modo de voo

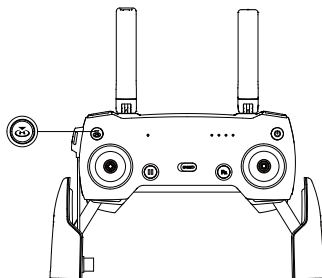
Altere o interruptor para seleccionar o modo de voo pretendido. Escolha entre o modo P e modo S.

Posição	Modo de voo
	Modo P
	modo S



Botão para voltar à posição inicial (RTH)

Prima sem soltar o botão para voltar à posição inicial (RTH) para iniciar o procedimento para voltar à posição inicial (RTH). Em seguida, a aeronave regressa à última posição inicial registada. Prima novamente este botão para cancelar o procedimento para voltar à posição inicial (RTH) e recuperar o controlo da aeronave. Consulte a secção Voltar à posição inicial para obter mais informações sobre a função para voltar à posição inicial (RTH).

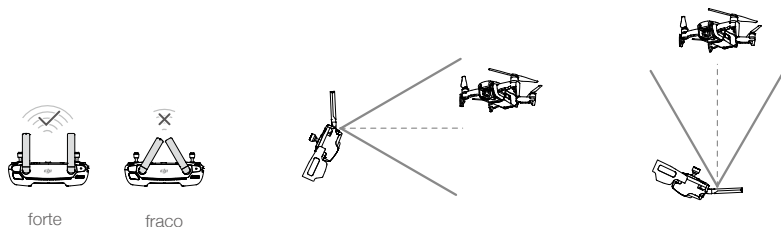


Botão de Função e botão personalizável

As funções do botão de Função e do botão personalizável são definidas na aplicação DJI GO 4.

Zona de transmissão ideal

O sinal entre a aeronave e o telecomando é mais fiável quando as antenas estão posicionadas em relação à aeronave conforme ilustrado abaixo.



Certifique-se de que a aeronave está a voar na zona de transmissão ideal. Para manter o desempenho de transmissão ideal, ajuste o telecomando e as antenas de acordo com a figura acima.

Estabelecer ligação ao telecomando

Os telecomandos que são adquiridos em conjunto com o Mavic Air são ligados ao telecomando antes do envio. Para ligar um telecomando ao Mavic Air, siga as instruções abaixo:

1. Ligue a aeronave e o telecomando.
2. Inicie a DJI GO 4.
3. Selecione "Connect to the Aircraft's Wi-Fi" e "Wired Connection". Em seguida, selecione "Linking the remote controller".
4. Mantenha premido o botão de Função da aeronave durante dois segundos. Solte o botão ao ouvir um só sinal sonoro e após os LED frontais piscarem a vermelho.
5. Quando o LED de estado no telecomando se acende continuamente a verde e os LED frontais se acendem continuamente a vermelho, tal indica que a ligação foi concluída.



- Certifique-se de que o telecomando está a menos de 0,5 m (1,6 pés) da aeronave durante a ligação.
-

Aplicação DJI GO 4

Esta secção apresenta as funções principais da aplicação DJI GO 4.

Aplicação DJI GO 4

Utilize esta aplicação para controlar a suspensão cardã, a câmara e outras funções da aeronave. A aplicação dispõe das secções Equipamento, Editor, SkyPixel e Pessoal que são utilizadas para configurar a aeronave e editar e partilhar fotografias e vídeos com outras pessoas.

Equipamento

Menu de dispositivos

Se ainda não estiver seleccionado, seleccione Mavic Air no menu de dispositivos no canto superior esquerdo do ecrã.

Menu de funções

Toque em  no canto superior direito do ecrã para abrir o menu de funções. Este menu tem cinco opções:

Ler código QR: Ler um código QR para ligar a uma aeronave.

Academia: Utilizar o simulador de voo, ver tutoriais e ler os manuais do produto.

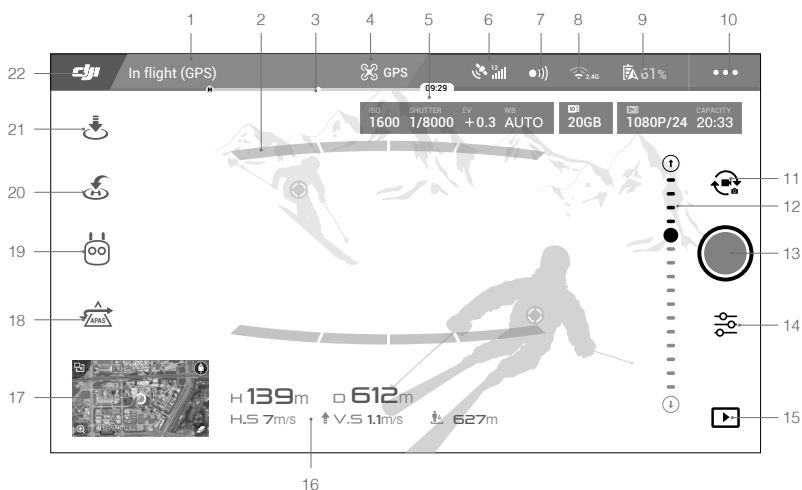
Gravações de voos: Aceder a todos os registos de voo.

Zonas GEO: Ler informações sobre as zonas GEO.

Encontrar o meu drone: Obter as coordenadas do mapa da última localização registada da sua aeronave e comandar a aeronave para fazer os LED piscar e emitir um sinal sonoro.

Vista da câmara


Toque no botão "GO FLY", no ecrã Equipamento, para aceder à vista de câmara quando o dispositivo móvel estiver ligado à aeronave.




1. Barra de estado do sistema

 : Este ícone indica o estado de voo da aeronave e várias mensagens de alerta.

2. Estado de deteção de obstáculos

 : As barras vermelhas são apresentadas quando há obstáculos perto da aeronave. As barras cor de laranja são apresentadas quando há obstáculos no alcance de deteção.

3. Barra do indicador do nível da bateria

: O indicador de nível da bateria fornece uma visualização dinâmica do nível da bateria. As zonas coloridas no indicador de nível da bateria representam os níveis de energia necessários para efetuar diferentes funções.

4. Modo de voo

: O texto junto a este ícone indica o modo de voo atual.

Toque para configurar as definições do controlador de voo. Estas definições permitem modificar os limites de voo e definir os valores de ganho.

5. Parâmetros da câmara


Apresenta os parâmetros da câmara e a capacidade de armazenamento interno e do cartão microSD.



6. Força do sinal de GPS

: Apresenta a força do sinal de GPS atual. As barras brancas indicam uma força de GPS adequada.


7. Estado dos sistemas de visão para a frente e para trás

: Toque neste botão para ativar ou desativar as funcionalidades fornecidas pelos sistemas de visão para a frente e para trás.


8. Configurações de Wi-Fi

 2.4G: Toque para aceder ao menu Definições de Wi-Fi.

9. Nível da bateria

 61%: Apresenta o nível de bateria atual. Toque para visualizar o menu de informações da bateria, definir os vários limiares de alerta da bateria e ver o histórico de avisos da bateria.

10. Definições gerais

: Toque para aceder ao menu de Definições gerais para definir as unidades de medida, ativar/desativar a transmissão em direto e ajustar as definições de apresentação da trajetória de voo.


11. Seletor fotografia/vídeo

: Toque para alternar entre os modos de gravação de vídeo e fotografia.


12. Correção da suspensão cardã


: Apresenta o ângulo de inclinação da suspensão cardã.


13. Botão de fotografar/gravar

: Toque para começar a tirar fotografias ou a gravar vídeos.

14. Definições da câmara


: Toque para aceder ao menu de Definições da câmara.

Toque em  para alterar as definições do ISO, do obturador e de exposição automática da câmara.

Toque em  para selecionar os modos de disparo de imagem. O Mavic Air é compatível com os modos de Disparo único, Disparo contínuo, Disparo em intervalos e vários modos panorâmicos. O modo panorâmico suporta quatro submodos de disparo e pode capturar e gerar fotografias de panorama esférico de 32 megapíxeis.

Toque em  para aceder ao menu de Definições gerais da câmara.

15. Reprodução

: Toque para aceder à página de reprodução e visualizar fotografias e vídeos logo que sejam captados.

16. Telemetria de voo

D 30 M: Distância entre a aeronave e a posição inicial.

H 10,0 M: Altura a partir da posição inicial.

HS 10,0 M/S: Velocidade horizontal da aeronave.


VS 2,0 M/S: Velocidade vertical da aeronave.

17. Mapa


Toque para visualizar o mapa.




18. Sistemas avançados de assistência ao Piloto

 : Toque em ativar/desativar a funcionalidade APAS. A funcionalidade APAS é desativada se os sistemas de visão para a frente e para trás estiverem desativados/indisponíveis.

19. Modo de voo inteligente

 : Toque para seleccionar os modos de voo inteligentes.

20. Voltar à posição inicial (RTH) inteligente

 : Toque para iniciar o procedimento para voltar à posição inicial (RTH) inteligente e comandar o regresso da aeronave à última posição inicial registada.

21. Descolagem automática/Aterragem

 : Toque para iniciar a descolagem automática ou a aterragem.

22. Retroceder

 : Toque para regressar ao menu principal.

Editor

Um editor de vídeo inteligente está incorporado na aplicação DJI GO 4. Após gravar vários vídeos e transferir os mesmos para o seu dispositivo móvel, aceda ao Editor no ecrã inicial. Em seguida, pode selecionar um modelo e um determinado número de cliques que são automaticamente combinados para criar um pequeno filme que pode ser partilhado imediatamente.

SkyPixel


Visualize e partilhe fotos e vídeos na página SkyPixel.

Pessoal

Se já possui uma conta DJI, pode participar em fóruns de discussão e partilhar as suas criações com a comunidade.

Controlar a aeronave com um dispositivo móvel


Pode ligar um dispositivo móvel através de Wi-Fi para controlar a aeronave com a aplicação DJI GO 4:

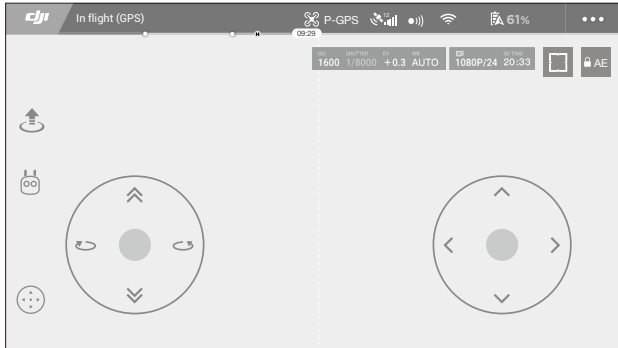
1. Ligue a aeronave.
2. Mantenha premido o botão de Função na aeronave durante quatro segundos até ouvir um sinal sonoro duplo, que indica que a aeronave mudou para o modo de controlo por dispositivo móvel.
3. Inicie a aplicação DJI GO 4 e toque no ícone no canto superior direito do ecrã. Em seguida, leia o código QR ed Wi-Fi na aeronave para iniciar o procedimento de ligação.
4. Toque em  para descolar automaticamente. Coloque os polegares no ecrã e utilize os manípulos virtuais para manobrar a aeronave.



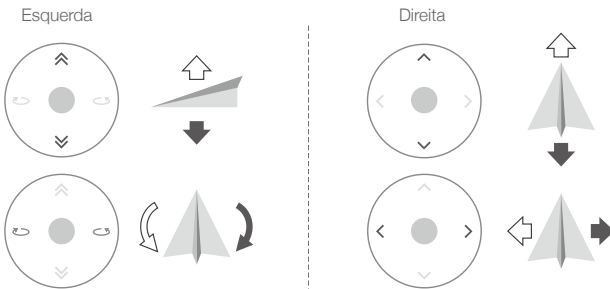
- Ao voar apenas com um dispositivo móvel numa grande área aberta sem interferência eletromagnética, a distância de transmissão máxima é de aproximadamente 100 m (328 pés) a uma altitude de 50 m (164 pés).
 - A frequência de Wi-Fi pode ser definida para 2,4 GHz (predefinição) ou 5 GHz. Em dispositivos móveis compatíveis, defina o Wi-Fi para 5 GHz para ter menos interferência.
 - Ligue o Wi-Fi do seu dispositivo móvel e introduza a palavra-passe do Wi-Fi apresentada na aeronave para se ligar à rede Mavic Air se, por qualquer razão, não conseguir ler o código QR.
 - Vai necessitar da ligação quando voltar ao modo de telecomando.
 - Para repor o SSID e a palavra-passe de Wi-Fi, e para repor a frequência de Wi-Fi para 2,4 GHz, mantenha premido o botão de Função da aeronave durante aproximadamente 6 segundos, até ouvir três sinais sonoros. Alternativamente, toque em "Help" na aplicação DJI GO 4 e, em seguida, siga as instruções.
 - Utilize um dispositivo móvel para voar apenas em áreas amplas e abertas com relativamente pouca interferência eletromagnética. Se a ligação for afetada negativamente por interferências, utilize o telecomando ou desloque-se para uma área com menos interferências.
-

Utilizar os manípulos virtuais

O dispositivo móvel deverá estar ligado à aeronave antes de utilizar os manípulos virtuais. As ilustrações abaixo têm por base o modo 2 (o manípulo esquerdo controla a aceleração e a guinada e o manípulo direito controla a inclinação e a rotação). Toque em  para ativar ou desativar os manípulos virtuais.



Manípulos virtuais



• A área além dos círculos brancos também é sensível aos comandos de controlo.

Voo

Esta secção descreve as práticas de voo seguras e restrições de voo.

Voo

Após concluir a preparação pré-voo, é recomendável utilizar o simulador de voo na aplicação DJI GO 4 para aperfeiçoar as suas capacidades de voo e praticar em segurança. Certifique-se de que todos os voos são realizados numa área aberta. Consulte as secções Telecomando e Aplicação DJI GO 4 para obter informações sobre como utilizar o telecomando e a aplicação para controlar a aeronave.

Requisitos ambientais de voo

1. Não utilize a aeronave sob condições meteorológicas adversas. Estas incluem velocidades de vento superiores a 10 m/s, neve, chuva e nevoeiro.
2. Voe em áreas abertas. Estruturas altas e metálicas podem afetar a precisão da bússola de bordo e do sistema de GPS.
3. Evite obstáculos, multidões, linhas elétricas de alta tensão, árvores e massas de água.
4. Minimize as interferências, evitando áreas com elevados níveis de eletromagnetismo, tais como localizações perto de linhas de energia elétrica, estações de rede móvel, subestações elétricas e torres de transmissão.
5. O desempenho da aeronave e da bateria está sujeito a fatores ambientais, tais como densidade do ar e temperatura. Tenha especial cuidado ao voar a 5000 m (16 404 pés) ou mais acima do nível do mar, uma vez que o desempenho da bateria e da aeronave pode ser reduzido.
6. O Mavic Air não consegue utilizar o GPS nas zonas polares. Utilize o sistema de visão para baixo ao voar neste tipo de locais.

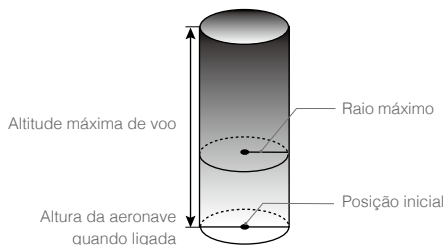
Limites de voo e zonas GEO


Respeite todas as leis e regulamentos ao utilizar o Mavic Air. As limitações de voo são aplicadas por predefinição para ajudar os utilizadores a operar o produto em segurança e legalmente. As limitações de voo incluem limites de altitude, limites de distância e zonas GEO.

Ao operar no modo P, os limites de altitude, limites de distância e zonas GEO funcionam simultaneamente para gerir a segurança de voo.

Altitude de voo e limites de distância

Os limites de altitude e de distância de voo podem ser alterados na aplicação DJI GO 4. A definição da altitude de voo máxima não pode ultrapassar os 500 m (1640 pés). Com base nestas definições, o Mavic Air voará num cilindro restrito, conforme apresentado abaixo:



Sinal de GPS forte  Verde intermitente

	Limites de voo	Aplicação DJI GO 4	Indicador de estado da aeronave
Altitude máxima	A altitude da aeronave não pode exceder o valor especificado.	Aviso: limite de altura atingido.	N/A
Distância máxima	A distância de voo deve estar no raio máximo.	Aviso: limite de distância atingido.	N/A

Sinal de GPS fraco  Amarelo intermitente

	Limites de voo	Aplicação DJI GO 4	Indicador de estado da aeronave
Altitude máxima	A altura é limitada a 5 metros (16 pés) quando o sinal de GPS é fraco e o sistema de visão para baixo está ativado. A altura é limitada a 30 metros (98 pés) quando o sinal de GPS é fraco e o sistema de visão para baixo está desativado.	Aviso: limite de altura atingido.	N/A
Distância máxima	Sem limite		



- Se a aeronave alcançar um dos limites, ainda é possível controlar a aeronave, mas não será possível fazê-la voar para mais longe.
- Se a aeronave ultrapassar o raio máximo, voa automaticamente de volta para o alcance quando o sinal de GPS é forte.
- Por razões de segurança, não voe próximo de aeroportos, autoestradas, estações ferroviárias, linhas ferroviárias, centro das cidades ou outras áreas sensíveis. Faça voar a aeronave apenas na sua linha de visão.

Zonas GEO

Todas as zonas GEO estão indicadas no website oficial da DJI em <http://www.dji.com/flysafe>. As zonas GEO estão divididas em diferentes categorias e incluem localizações como aeroportos, campos de aviação onde as aeronaves tripuladas operam a baixas altitudes, fronteiras entre países e locais sensíveis como centrais elétricas.


Lista de verificação antes do voo

1. Certifique-se de que o telecomando, o dispositivo inteligente e a bateria de voo inteligente estão totalmente carregados.
2. Certifique-se de que a bateria de voo inteligente está montada com firmeza.
3. Certifique-se de que os braços da aeronave e os trens de aterragem estão desdobrados.
4. Certifique-se de que as hélices e as proteções de hélice estão em boas condições e montadas e apertadas de forma segura.
5. Certifique-se de que não há nada a obstruir os motores e que os motores estão a funcionar normalmente. Certifique-se de que a lente da câmara e os sensores do sistema de visão estão limpos.
6. Certifique-se de que a suspensão cardã e a câmara estão a funcionar normalmente.
7. Certifique-se de que a aplicação DJI GO 4 está devidamente ligada à aeronave.

Descolagem automática e aterragem automática

Descolagem automática

Utilize a descolagem automática apenas quando o indicador de estado da aeronave estiver aceso a verde intermitente. Siga os passos apresentados abaixo para utilizar a funcionalidade de descolagem automática:


1. Inicie a aplicação DJI GO 4 e toque em "GO FLY" para aceder à vista de câmara.
2. Execute todos os passos apresentados na lista de verificação antes do voo.
3. Toque em .
4. Se as condições forem seguras para a descolagem, utilize o controlo deslizante para confirmar e a aeronave descola e paira a 1,2 m (3,9 pés) do solo.




- O indicador de estado da aeronave indica se a aeronave está a utilizar GPS e/ou o sistema de visão para baixo para efeitos de controlo de voo. Consulte a secção LED e indicador de estado da aeronave para obter mais informações.
- Recomenda-se que aguarde até que o sinal de GPS seja suficientemente forte para utilizar a descolagem automática.

Aterragem automática

Utilize a aterragem automática apenas quando o indicador de estado da aeronave estiver verde intermitente. Siga os passos apresentados abaixo para utilizar a funcionalidade de aterragem automática:

1. Toque em .
2. Se as condições forem seguras para a aterragem, faça deslizar o controlo deslizante para confirmar e a aeronave inicia o procedimento de aterragem automática. Aparecerão avisos na aplicação DJI GO 4, se a aeronave detetar que as condições não são adequadas para a aterragem. Certifique-se de que responde imediatamente.

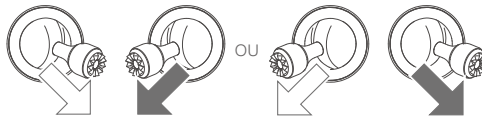


- Durante o procedimento de aterragem automática, a aterragem automática pode ser interrompida imediatamente ao tocar em  na aplicação DJI GO 4.

Arrancar/parar os motores

Arrancar os motores

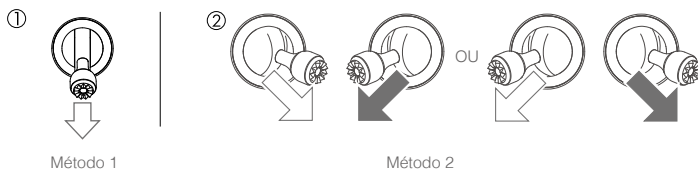
O comando de manípulo combinado (CSC) é utilizado para ligar os motores. Empurre ambos os seletores para os cantos interiores e exteriores da parte inferior para arrancar os motores. Assim que os motores começarem a rodar, solte ambos os seletores em simultâneo.



Parar os motores

Existem dois métodos para parar os motores.

1. Método 1: quando a aeronave tiver aterrado, prima e mantenha premido o manipulador esquerdo. Os motores param após três segundos.
2. Método 2: quando a aeronave aterrar, empurre o manipulador esquerdo para baixo e, em seguida, realize o mesmo CSC utilizado para arrancar os motores, conforme descrito acima. Os motores param imediatamente. Quando os motores pararem, solte ambos os seletores.



Parar os motores a meio do voo

Parar os motores a meio do voo provocará a queda da aeronave. Os motores só devem ser parados a meio do voo numa situação de emergência, como no caso de ocorrer uma colisão ou se a aeronave estiver fora de controlo ou a subir/descer muito rapidamente, a rodar no ar ou se um dos motores parar. Para parar os motores a meio do voo, utilize o mesmo CSC que foi utilizado para arrancar os motores.

Voo de teste

Procedimentos de descolagem/aterragem

1. Coloque a aeronave numa área aberta e nivelada com o indicador de estado da aeronave voltado para si.
2. Ligue a aeronave e o telecomando.
3. Inicie a aplicação DJI GO 4 e acesse à vista de câmara.
4. Aguarde até que o indicador de estado da aeronave pisque rapidamente a verde, indicando que a posição inicial foi registada e que é seguro voar.
5. Empurre o manipulador do acelerador para descolar ou utilize a descolagem automática.
6. Puxe o manipulador do acelerador ou utilize a aterragem automática para aterrar a aeronave.
7. Desligue a aeronave e o telecomando.



- Se o indicador de estado da aeronave piscar rapidamente a amarelo durante o voo, isto indica que o sinal do telecomando foi perdido e a aeronave irá ativar a função para voltar à posição inicial (RTH) de segurança em caso de avaria. Consulte a secção Voltar à posição inicial para obter mais informações.
- Se o indicador de estado da aeronave estiver a piscar lenta ou rapidamente a vermelho durante o voo, isto indica que foi apresentado um aviso de nível de bateria baixo ou um aviso de nível da bateria extremamente baixo.
- Veja os vídeos tutoriais do Mavic Air para saber mais sobre os procedimentos de descolagem/aterragem.

Dicas e sugestões de vídeo

1. A lista de verificação antes do voo foi concebida para o ajudar a voar em segurança e para garantir que é capaz de filmar vídeos durante o voo. Percorra toda a lista de verificação de pré-voo antes de cada voo.
2. Selecione o modo de funcionamento da suspensão cardã pretendido na aplicação DJI GO 4.
3. Filme vídeos apenas quando voar no modo P.

4. Voe sempre em boas condições meteorológicas e evite voar em condições de chuva ou vento.
5. Escolha as definições de câmara que se adaptam às suas necessidades. As definições incluem formato de fotografia e compensação da exposição.
6. Execute testes de voo para estabelecer rotas de voo e visualizar cenas.
7. Empurre suavemente os manipuladores de controlo para manter o movimento da aeronave suave e estável.

Apêndice

Apêndice

Características técnicas

Aeronave	
Peso	430 g
Dimensões (C x L x A)	Dobrado: 168x83x49 mm Desdobrado: 168x184x64 mm
Comprimento diagonal	213 mm (excluindo as hélices)
Velocidade máx. de subida	2 m/s (modo P com telecomando); 4 m/s (modo S); 2 m/s (modo P sem telecomando)
Velocidade máx. de descida	1,5 m/s (modo P com telecomando); 3 m/s (modo S); 1 m/s (modo P sem telecomando)
Velocidade máx. (perto do nível do mar, sem vento)	28,8 km/h (17,9 mi/h); modo P com telecomando 68,4 km/h (42,5 mi/h); modo S 10 km/h (6,7 mi/h); modo P sem telecomando
Teto de serviço máximo acima do nível do mar	5000 m
Tempo máximo de voo	21 minutos (sem vento a uma velocidade constante de 25 km/h [15,5 mi/h])
Tempo máximo a pairar	20 minutos (sem vento)
Distância máxima de voo	10 km (sem vento)
Resistência ao vento até	10 m/s (22 mi/h)
Ângulo de inclinação máximo	35° (modo S); 25° (modo P)
Velocidade angular máxima	250°/s
Temperatura de funcionamento	0 °C a 40 °C (32 °F a 104 °F)
GNSS	GPS/GLONASS
Frequência de funcionamento	2,4 - 2,4835 GHz; 5,725 - 5,850 GHz
Alimentação do transmissor (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
Intervalo de precisão de voo em GPS	Vertical: ±0,1 m (com posicionamento de visão); ±0,5 m (com posicionamento GPS) Horizontal: ±0,1 m (com posicionamento de visão); ±1,5 m (com posicionamento GPS)
Armazenamento interno	8 GB
Suspensão cardã	
Estabilização	3 eixos (inclinação, rotação, oscilação)
Velocidade de controle máxima (inclinação)	120°/s
Amplitude de vibração angular	±0,005°
Amplitude controlável	Inclinação: -90° a +0° (predefinição); -90° a +17° (aumentada)
Sistema de visão	
Velocidade de detecção real	≤ 8 m/s
Intervalo de altitude	0,1 a 8 m (0,3 a 26 pés)
Intervalo de funcionamento	0,5 a 30 m (1,6 a 98 pés)
Ambiente de funcionamento	Superfícies com material refletor difuso, de tamanho > 20 x 20 mm e refletividade > 20% (tal como paredes, árvores, seres humanos), iluminação adequada (> 15 lux)

Direções	Para a frente/para trás/para baixo
FOV	Para a frente: Horizontal: 50°, vertical: 19° Para trás: Horizontal: 50°, vertical: 19° Para baixo: Para a frente e para trás: 67°, para a esquerda e para a direita: 53°
Intervalo de deteção	Para a frente: Intervalo de medição de precisão: 0,5 a 12 m Intervalo detetável: 12 a 24 m Para trás: Intervalo de medição de precisão: 0,5 a 10 m Intervalo detetável: 10 a 20 m
Câmara	
Sensor	CMOS de 1/2,3", pixels reais: 12 megapíxeis
Lente	FOV de 85°, 24 mm (equivalente ao formato de 35 mm) f/2,8 Alcance de captação: 0,5 m ao infinito
Gama ISO	Vídeo: 100 a 3200 (Auto); 100 a 3200 (Manual) Fotografia: 100 a 1600 (Auto); 100 a 3200 (Manual)
Velocidade do obturador eletrónico	8 a 1/8000 s
Tamanho máximo da imagem	4056×3040
Modos de fotografia	Disparo único HDR Disparos contínuos: 3/5/7 fotogramas Variação da exposição automática (AEB): 3/5 fotogramas com variação a 0,7 EV Intervalo (2/3/5/7/10/15/20/30/60 s) Panorâmico: 3×1: 42° × 78°, L: 2048 × A: 3712 3×3: 119° × 78°, L: 4096 × A: 2688 180°: 251° × 88°, L: 6144 × A: 2048 Esfera (3×8+1): 8192×4096
Modos de gravação de vídeo	4K Ultra HD: 3840 × 2160 24/25/30p 2,7K: 2720 × 1530 24/25/30/48/50/60p FHD: 1920 × 1080 24/25/30/48/50/60/120p HD: 1280 × 720 24/25/30/48/50/60/120p
Taxa de bits de armazenamento de vídeo	100 Mbps
Sistemas de ficheiros compatíveis	FAT32
Fotografia	JPEG/DNG (RAW)
Vídeo	MP4, MOV (MPEG-4 AVC/H.264)
Cartões SD compatíveis	microSD (classificação necessária de Classe 10 ou UHS-1)
Telecomando	
Frequências de funcionamento	2,4 - 2,4835 GHz; 5,725 - 5,850 GHz
Distância máxima de transmissão (desobstruída, sem interferências)	2,4 GHz: FCC: 4 Km (2,5 mi); CE/SRRC/MIC: 2 km (1,2 mi) 5,8 GHz: FCC: 4 km (2,5 mi), CE: 0,5 km (0,3 mi); SRRC: 2,5 km (1,6 mi)
Intervalo de temperaturas de funcionamento	0 °C a 40 °C (32 °F a 104 °F)

Alimentação do transmissor (EIRP)	2,4 GHz: < 26 dBm (FCC), < 18 dBm (CE), < 18 dBm (SRRC), < 18 dBm (MIC) 5,8 GHz: < 30 dBm (FCC), < 14 dBm (CE), < 26 dBm (SRRC)
Bateria incorporada	2970 mAh
Corrente/tensão de funcionamento	1400 mA = 3,7 V (Android) 750 mA = 3,7 V (iOS)
Dimensões dos dispositivos móveis suportados	Espessura: 6,5 a 8,5 mm Comprimento máximo: 160 mm
Tipos de portas USB compatíveis	relâmpago, micro USB (Tipo B), USB-C
Transformador	
Entrada	100 a 240 V, 50/60 Hz, 1,4 A
Saída	Alimentação: 13,2 V = 3,79 A USB: 5 V = 2 A
Tensão	13,2 V
Potência nominal	50 W
Bateria de voo inteligente	
Capacidade	2375 mAh
Tensão	11,55 V
Potência máx. de carregamento	13,2 V
Tipo de bateria	LiPo 3S
Energia	27,43 Wh
Peso líquido	Aprox. 140 g
Intervalo de temperatura de carregamento	5 °C a 40 °C
Potência máx. de carregamento	60 W

Calibração da bússola

Recomenda-se que a bússola esteja calibrada em qualquer uma das seguintes situações, ao voar em espaços exteriores:

1. Ao voar numa localização a uma distância superior a 50 km (31 milhas) da última localização de voo.
2. Se não pilotar a aeronave há mais de 30 dias.
3. Se aparecer um aviso de interferências na bússola na aplicação DJI GO 4 e/ou o indicador de estado da aeronave piscar alternada e rapidamente entre vermelho e amarelo.

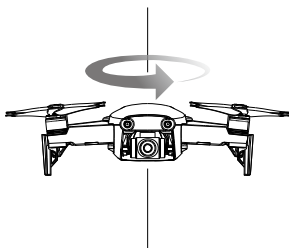


- NÃO calibre a bússola em locais onde possa ocorrer interferência magnética, tais como locais próximos de depósitos de magnetite ou grandes estruturas metálicas, como parques de estacionamento, caves reforçadas a aço, pontes, carros ou andaimes.
- NÃO transporte objetos (tais como telemóveis) que contenham materiais ferromagnéticos nas proximidades da aeronave durante a calibração.
- Não é necessário calibrar a bússola ao voar em espaços interiores.

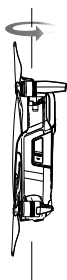
Procedimento de calibração

Escolha uma área aberta para realizar o seguinte procedimento.

1. Toque na barra de estado do sistema na aplicação DJI GO 4, selecione "Calibrate" e, em seguida, siga as instruções apresentadas no ecrã.
2. Mantenha a aeronave na horizontal e rode-a 360 graus. O indicador de estado da aeronave ilumina-se continuamente a verde.



3. Mantenha a aeronave na vertical, com o nariz apontando para baixo, e rode-a 360 graus em torno de um eixo vertical.



4. Se o indicador de estado da aeronave piscar a vermelho, a calibração falhou. Altere a sua localização e tente executar o procedimento de calibração novamente.



- A aeronave consegue descolar imediatamente assim que a calibração for concluída com sucesso. Se não descolar dentro de três minutos após concluir a calibração, é possível que apareça outro aviso de interferências da bússola enquanto a aeronave se encontra no solo. Se isso acontecer, isto indica que o local atual não é adequado para pilotar a aeronave, devido ao nível de interferência magnética.
-

Atualizações de firmware

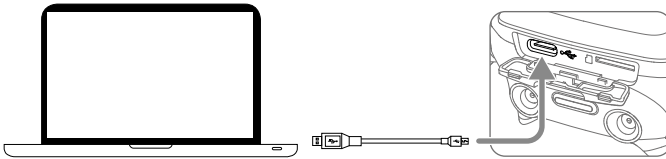
Utilize a DJI GO 4 ou o DJI Assistant 2 para atualizar o firmware da aeronave.

Utilizar a aplicação DJI GO 4

Ao ligar a aeronave ou o telecomando à aplicação DJI GO 4, será notificado no caso de estar disponível uma atualização de firmware. Para iniciar a atualização, ligue o dispositivo móvel à Internet e siga as instruções apresentadas no ecrã. Tenha em atenção que não é possível atualizar o firmware se o telecomando não estiver ligado à aeronave.

Utilizar o DJI Assistant 2

A porta USB-C é utilizada ao ligar o Mavic Air a um computador para atualizar o firmware.



Siga as instruções abaixo para atualizar o firmware através do DJI Assistant 2:

1. Com a aeronave desligada, ligue a aeronave a um computador através de uma porta micro USB, usando um cabo micro USB.
2. Ligue a aeronave.
3. Inicie o DJI Assistant 2 e inicie sessão com a sua conta DJI.
4. Selecione "Mavic Air" e clique na opção de atualizações de firmware no painel esquerdo.
5. Selecione a versão do firmware para a qual pretende atualizar.
6. Aguarde pela transferência do firmware. A atualização do firmware é iniciada automaticamente.
7. Reinicie a aeronave após a atualização do firmware estar concluída.



- Certifique-se de que a aeronave está ligada ao computador antes de a ligar.
- A atualização do firmware demorará cerca de 15 minutos. É normal que a suspensão cardã fique hesitante, os indicadores de estado da aeronave fiquem intermitentes e a aeronave seja reiniciada. Aguarde pacientemente até a atualização estar concluída.
- Certifique-se de que o computador tem acesso à Internet.
- Antes de efetuar uma atualização, certifique-se de que a bateria de voo inteligente tem pelo menos 50% de energia e o telecomando possui pelo menos 30% de energia.
- Não desligue a aeronave do computador durante a atualização.

Informações pós-venda

Visite <https://www.dji.com/support> para saber mais sobre políticas de serviço pós-venda, serviços de reparação e apoio ao cliente.

Assistência da DJI
<http://www.dji.com/support>

Este conteúdo está sujeito a alterações.

Transfira a versão mais recente disponível em
<http://www.dji.com/mavic-air>

Caso tenha dúvidas relativamente a este documento, contacte a DJI enviando uma mensagem para **DocSupport@dji.com**.
(Apenas inglês e chinês são suportados)

MAVIC é uma marca comercial da DJI.
Copyright © 2018 DJI Todos os direitos reservados.