

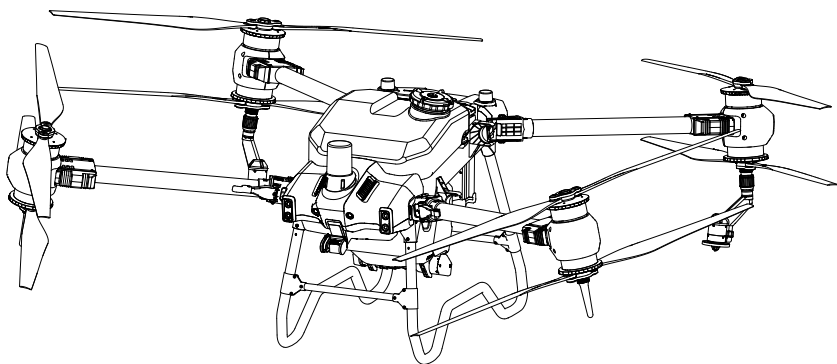
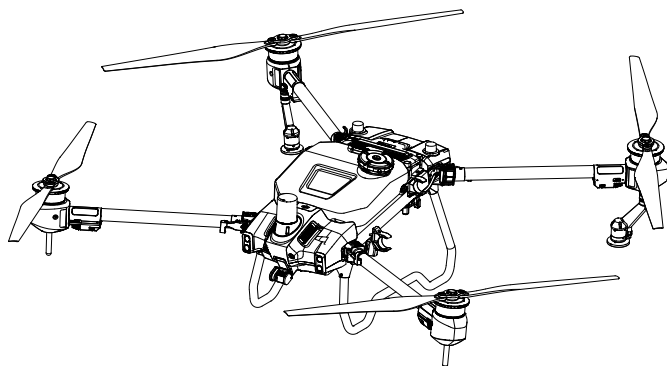
# AGRAS T40 (Type: DJI-3WWDZ-40A)

# AGRAS T20 P (Type: DJI-3WWDZ-20A)

## Vlieghandleiding onbemande drone

v1.2

2023.07





Het copyright voor dit document rust bij DJI, met alle rechten voorbehouden. Tenzij anderszins toegestaan door DJI, komt u niet in aanmerking om het document of enig deel van het document te gebruiken noch om anderen toe te staan deze te gebruiken door het document te reproduceren, over te dragen of te verkopen. Gebruikers mogen dit document en de inhoud ervan alleen raadplegen als gebruiksaanwijzing voor DJI UAV. Het document mag niet voor andere doeleinden worden gebruikt.

### Zoeken naar trefwoorden

Zoek naar trefwoorden, zoals 'accu' en 'installeren', om een onderwerp te vinden. Als u Adobe Acrobat Reader gebruikt om dit document te openen, druk dan op Ctrl+F (Windows) of Command+F (Mac) om een trefwoord in te vullen en een zoekopdracht te starten.

### Naar een onderwerp navigeren

Bekijk de volledige lijst van onderwerpen in de inhoudsopgave. Klik op een onderwerp om naar dat hoofdstuk te navigeren.

### Dit document afdrukken

Dit document ondersteunt afdrukken met hoge resolutie.

## Registratie van handleidingrevisies

Versie	Datum	Herzieningen
v1.0	2022.08	Eerste uitgave
v1.2	2023.07	Bijgewerkt druppelgrootte



De T40-drone en T20P-drone hebben vergelijkbare functies en bedieningen. Tenzij anders vermeld, gebruiken de beschrijvingen in dit document de T40-drone als voorbeeld en zijn ze van toepassing op beide dronemodellen.



## Informatie

De drone wordt in bepaalde regio's niet geleverd met een vluchtaccu. Koop alleen officiële DJI™-vluchtaccu's. Lees de bijbehorende gebruikershandleiding van de Intelligent Flight Battery en neem de nodige voorzorgsmaatregelen bij het hanteren van de accu's om uw eigen veiligheid te garanderen. DJI aanvaardt geen aansprakelijkheid voor schade of letsel die direct of indirect voortvloeit uit het verkeerd gebruik van accu's.

## Het gebruik van deze handleiding

### Legenda

 Belangrijk

 Hints en tips

 Verwijzing

### Voor de vlucht

De volgende documenten zijn opgesteld om u te helpen uw drone veilig te besturen en ten volle te benutten:

1. In de doos
2. Disclaimer en veiligheidsrichtlijnen
3. Snelstartgids
4. Gebruikershandleiding (vlieghandleiding onbemande drone)


Raadpleeg de bijbehorende document in de doos om de vermelde onderdelen te controleren en lees de disclaimer en veiligheidsrichtlijnen voor de vlucht. Raadpleeg de snelstartgids voor meer informatie over montage en basisbediening. Raadpleeg de gebruikershandleiding voor uitgebreidere informatie.

### DJI Assistant 2 voor MG wordt gedownload

Download DJI ASSISTANT™ 2 voor MG van:

<https://www.dji.com/t40/downloads> or <https://www.dji.com/t20p/downloads>

---

 De bedrijfstemperatuur van dit product is 0 °C tot 45 °C. Het voldoet niet aan de standaard bedrijfstemperatuur voor militaire toepassingen (-55 °C tot 125 °C), die vereist is om een grotere omgevingsvariabiliteit te doorstaan. Gebruik het product op de juiste manier en alleen voor toepassingen die voldoen aan de vereisten die binnen die klasse voor het bereik van de bedrijfstemperatuur gelden.

---

# Inhoudsopgave

<b>Algemene informatie en systeembeschrijving</b>	4
Inleiding	4
Drone	5
Besturingsstation	12
Link voor opdracht en besturing	26
Instellen operationeel gebied op de grond	26
<b>Prestaties en beperkingen</b>	27
Prestaties	27
Verboden manoeuvres	28
Midden van zwaartekrachtbeperkingen	28
Toepasselijke milieubeperkingen	31
<b>Normale procedures</b>	32
Omgeving luchtruim	32
Omgeving radiofrequentie	35
Gebruik van lancerings- en herstelapparatuur	35
Afstand tot besturingsstation	35
Montage van systeem	36
Checklist ter voorbereiding van de vlucht	38
<b>Starten van het systeem</b>	39
<b>De debietmeter kalibreren</b>	39
Het kompas kalibreren	40
Opstijgen/Landing	40
Cruise-/manoeuvrevlucht	42
Systeem uitschakelen	52
Inspectie na de vlucht	52
<b>Noodprocedures</b>	53
Algemene informatie	53
Motorstoring	53
Brand	53
Verlies van C2-link	53
Verlies van navigatiesystemen	55
Storingen in het besturingsstation	55
Wegvliegen	55
Rapportagevereisten	55

<b>Gewicht en balans, en apparatuurlijst</b>	56
<b>Hantering, onderhoud en instructies voor onderhoud en voortdurende</b>	
<b>luchtwaardigheid</b>	56
Grondafhandeling	56
Demontage, opslag en opnieuw monteren	56
Accu's opladen/conditioneren/vervangen	60
Onderhoudsprogramma	61
<b>Supplementen</b>	63
Technische gegevens	63
Hervatting van de bewerking	71
Bescherming van systeemgegevens	73
Waarschuwing lege tank	73
Terug naar thuisbasis (Return to Home, RTH)	74
Waarschuwingen voor laag accuniveau en laag voltage	75
RTK-functies	75
Leds van de drone	76
De firmware updaten	77
DJI-assistent 2 voor MG	77
Intelligent Flight Battery	78
Lading - Spuitsysteem	85
Optionele lading - T40/T20P-strooisysteem	85
Aanbevolen onderhoudscyclus T40-/T20P-drone	88

# Algemene informatie en systeembeschrijving

## Inleiding

De Agras T40 en Agras T20P hebben een spantconstructie met armen die kunnen worden ingeklapt om het behuizingsformaat te verkleinen, waardoor de drone gemakkelijker te vervoeren is. Het geheel nieuwe geïntegreerde spuitsysteem kan snel door een strooisysteem worden vervangen. De strooilading van de T40 is vergroot tot 50 kg voor een efficiëntere spreiding.

Het ruimtelijk intelligente detectiesysteem omvat actieve gefaseerde array-radars en binoculair zicht om vliegveiligheid te garanderen. Met een 12MP UHD FPV-camera met een kantelbare gimbal kan de drone automatisch HD-veldbeelden verzamelen voor lokale offline reconstructie, om bij een nauwkeurige veldplanning te kunnen helpen. Met behulp van de P4 Multispectral en DJI Agras Intelligent Cloud kunnen voorschriftkaarten worden gegenereerd om bevruchting met variabele snelheid uit te voeren.

Het spuitsysteem is uitgerust met het nieuwe type magnetische aandrijfpompen, dubbele vernevelde sprinklers en centrifugale antidruppelkleppen. Bij gebruik in combinatie met de gewichtssensoren biedt het spuitsysteem real-time detectie van het vloeistofniveau en verbetert het de spuitefficiëntie, terwijl het tegelijkertijd vloeibaar pesticide bespaart.

Kernmodules maken gebruik van opvulttechnologie en hebben een beschermingsgraad van IPX6K (ISO 20653:2013).

De nieuwe generatie DJI RC Plus afstandsbediening is uitgerust met DJI O3 Agras, de nieuwste versie van de kenmerkende OCUSYNC™-beeldtransmissietechnologie, en heeft een maximale transmissieafstand van maximaal 7 km (op een hoogte van 2,5 m).<sup>[1]</sup> De afstandsbediening heeft een krachtige CPU met 8 kernen en een ingebouwd touchscreen van 7 inch met hoge helderheid, aangedreven door het Android-besturingssysteem. Gebruikers kunnen via wifi of de DJI mobiele dongle verbinding maken met het internet. De bediening is handiger en nauwkeuriger dan ooit dankzij het vernieuwde ontwerp van de DJI Agras-app en een breed scala aan knoppen op de afstandsbediening. Met de Mapping-modus die aan de app is toegevoegd, kunnen gebruikers offline reconstructies maken en nauwkeurige veldplanning uitvoeren zonder dat er extra apparaten nodig zijn. De afstandsbediening heeft een maximale bedrijfstijd van 3 uur en 18 minuten met de interne accu met hoge capaciteit. Gebruikers kunnen ook afzonderlijk een externe accu aanschaffen om de afstandsbediening van stroom te voorzien en volledig te voldoen aan de vereisten voor lange en intensieve taken.

[1] De afstandsbediening kan de maximale transmissieafstand bereiken (FCC/NCC: 7 km); SRRC: 5 km; CE/KCC/MIC: 4 km in een open gebied zonder elektromagnetische interferentie, en op een hoogte van ongeveer 2,5 m.

## Drone

### Belangrijkste functies

De drone heeft een behuizing in truss-stijl met armen die snel kunnen worden ingeklapt, waardoor het gemakkelijk te vervoeren is. Door de in de framearmen ingebouwde inklapsensoren kan de drone een zelfcontrole van het klapmechanisme uitvoeren, zodat de armen goed zijn uitgeklappt. De drone ondersteunt positionering op centimeterniveau <sup>[1]</sup> wanneer deze wordt gebruikt met de onboard D-RTK™.

Dankzij het ruimtelijk intelligente detectiesysteem met het binoculaire zichtsysteem, de omnidirectionele actieve gefaseerde arrayradar en de actieve gefaseerde array achterwaartse en neerwaartse radar, kan de drone uitgebreide obstakeldetectie bereiken en het terrein volgen om vliegveiligheid te garanderen en de operationele efficiëntie te verbeteren.

In de nieuwe mapping bedieningsmodus kunnen beelden in het taakgebied worden vastgelegd met de UHD FPV-camera en kunnen lokale kaarten worden gegenereerd met de afstandsbediening zonder internetverbinding om te helpen bij een nauwkeurige planning.

In de nieuwe fruitboom bedieningsmodus kunnen bewerkingen die in meerdere methoden zijn geïmporteerd, samen worden weergegeven zodat gebruikers efficiënter kunnen beginnen met bewerkingen.

Het dubbele vernevelde spuitsysteem is uitgerust met de gloednieuwe waaierpomp met magnetische aandrijving, waardoor het systeem corrosiebestendiger en duurzamer wordt. De dubbele vernevelde sprinkler en bedrijfseigen centrifugale klep voorkomen lekkage en verminderen het gebruik van pesticiden terwijl ze het milieu beschermen.

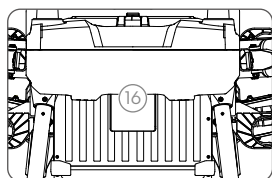
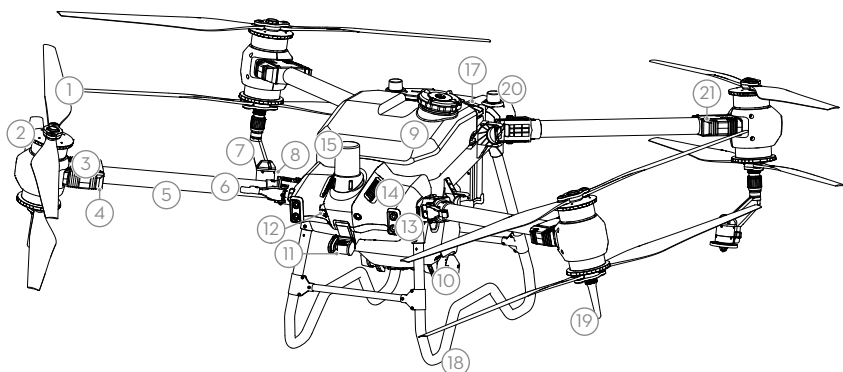
De T40-drone is uitgerust met een coaxiale dubbele rotorstructuur om sterke winden te produceren, zodat pesticiden dikke begroeiing kunnen binnendringen voor grondig spuiten.

De drone- en bedieningscontrole is handiger dan ooit dankzij een breed scala aan knoppen en draaiknoppen op de DJI RC Plus afstandsbediening. Met de ingebouwde vernieuwde DJI Agras-app wordt de lading voor elke vlucht gemaximaliseerd via intelligente routeplanning voor meer efficiëntie.

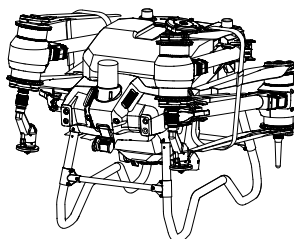
[1] Moet worden gebruikt met een DJI D-RTK 2 High Precision GNSS mobiel station (apart verkrijgbaar) of een door DJI goedgekeurde netwerk RTK-service.

## Overzicht van de drone

T40



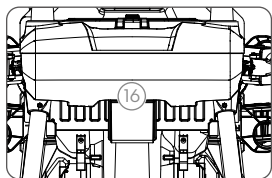
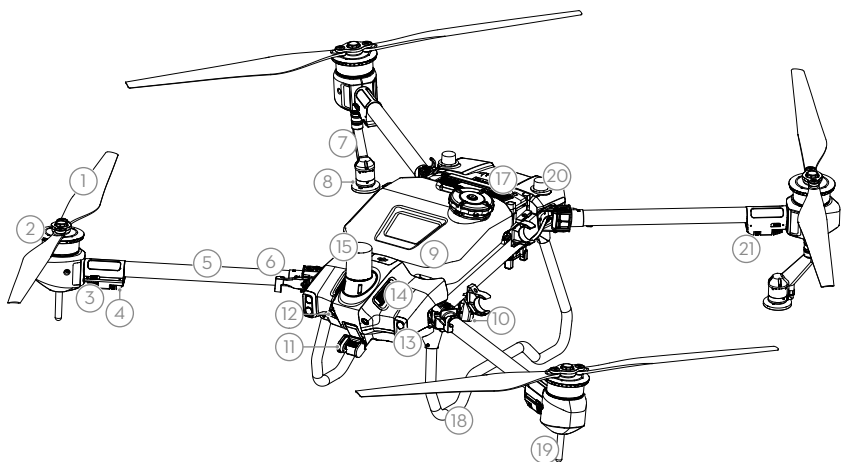
Achteraanzicht



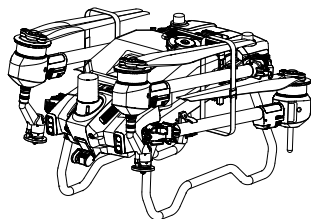
Ingeklapt

- |   |  |  |
|---|--|--|
| 1. Propellers   | 9. Spuitreservoir  | 17. Intelligent Flight Battery                               |
| 2. Motoren  | 10. Toevoerpompen  | 18. Landingsgestel   |
| 3. ESC's  | 11. FPV-camera   | 19. OcuSync-<br>beeldtransmissieantennes                     |
| 4. Indicatoren voorkant<br>drone (op twee<br>voorarmen) | 12. Binoculair zichtsysteem  | 20. Onboard D-RTK antennes                                   |
| 5. Frame-armen  | 13. Schijnwerpers  | 21. Indicatoren achterkant<br>drone (op twee<br>achterarmen) |
| 6. Inklapbare<br>detectiesensoren<br>(ingebouwd)        | 14. Koellichamen   |  |
| 7. Spuitlans  | 15. Actief gefaseerde array<br>omnidirectionele radar                |  |
| 8. Sprinklerinstallaties                                | 16. Actief gefaseerde<br>array achterwaartse en<br>neerwaartse radar |  |

## T20P



Achteraanzicht



Ingeklapt

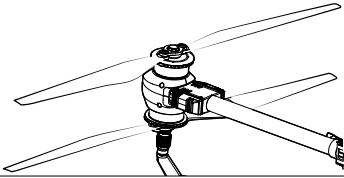
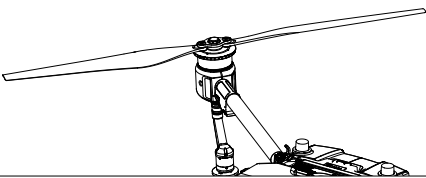
- |   |  |   |
|---|--|---|
| 1. Propellers   | 9. Smitreservoir   | 17. Intelligent Flight Battery                            |
| 2. Motoren  | 10. Toevoerpompen  | 18. Landingsgestel  |
| 3. ESC's  | 11. FPV-camera   | 19. OcuSync-<br>beeldtransmissieantennes                  |
| 4. Indicatoren voorkant<br>drone (op twee<br>voorarmen) | 12. Binoculair zichtstelsel  | 20. Onboard D-RTK antennes                                |
| 5. Frame-armen  | 13. Schijnwerpers  | 21. Indicatoren achterkant drone<br>(op twee achterarmen) |
| 6. Inklapbare<br>detectiesensoren<br>(ingebouwd)        | 14. Koellichamen   |   |
| 7. Smitlans   | 15. Actief gefaseerde array<br>omnidirectionele radar                |   |
| 8. Sprinklerinstallaties                                | 16. Actief gefaseerde<br>array achterwaartse en<br>neerwaartse radar |   |

Oppervlakken vluchtcontrole

Niet van toepassing op multicopters.

Voorstuwingssysteem

Het voorstuwingssysteem bestaat uit motoren, ESC's en inklapbare propellers, voor een stabiele en krachtige stuwkracht.

T40	T20P
	

Avionica

De avionica omvat een luchttelektronicasysteem, beeldtransmissiesysteem, binoculair zicht- en radarsysteem, een besturingskaart voor spuiten en een FPV-module.

Vluchtcontrole- en navigatiesysteem

Het in de drone ingebouwde vluchtcontrole- en navigatiesysteem is geïntegreerd met modules zoals de vluchtcontroller, IMU, barometer, GNSS-ontvanger, RTK-module en kompas, voor stabiele en betrouwbare navigatie en controle. De speciale industriële vluchtcontroller biedt meerdere vluchtmodi en bedieningsmodi voor verschillende toepassingen. Het GNSS+RTK dual-redundantiesysteem is compatibel met GPS, GLONASS, BeiDou en Galileo. De drone ondersteunt ook positionering op centimeterniveau wanneer deze wordt gebruikt met de ingebouwde onboard D-RTK-antennes. Dual-antennetechnologie zorgt voor een sterke weerstand tegen magnetische interferentie.

Communicatieapparatuur

De drone beschikt over twee OcuSync-beeldtransmissieantennes en een DJI O3 Agras-beeldtransmissiesysteem, met een maximaal transmissiebereik van 7 km voor communicatie met de afstandsbediening.

FPV-module

De drone is uitgerust met een UHD FPV-camera met een kantelbare gimbal en kan automatisch HD-veldbeelden verzamelen voor lokale offline reconstructie, om bij een nauwkeurige veldplanning te kunnen helpen. Bovendien verdubbelt de heldere verlichting de nachtzichtmogelijkheden van de drone, waardoor meer mogelijkheden voor het uitvoeren van nachtelijke vluchten worden gecreëerd.

Binoculair zicht en gefaseerde array-radar (detectie- en obstakelvermijdingssysteem)

Kenmerken

Het ruimtelijke intelligente detectiesysteem van de drone bestaat uit het binoculaire zichtsysteem, de omnidirectionele actieve gefaseerde arrayradar en de actieve gefaseerde array achterwaartse en neerwaartse radar. In een optimale gebruiksomgeving kan de radarmodule de afstand tussen de drone en de vegetatie of andere oppervlakken voorspellen in voorwaartse, achterwaartse en neerwaartse richting om op een constante afstand te vliegen en te zorgen voor gelijkmatig spuiten en het terrein volgen. Het systeem kan obstakels in alle horizontale richtingen detecteren, maar ook neerwaarts en achterwaarts om de vliegveiligheid te garanderen. Bovendien beperkt het vluchtcontrolesysteem



de dalingssnelheid van de drone op basis van de afstand tussen de drone en de grond die door de radarmodules wordt gedetecteerd, om een soepele landing te bereiken.

Het binoculaire zichtsysteem wordt automatisch ingeschakeld wanneer de drone in gebruik is. De functies voor terrein volgen en omzeilen moeten voor gebruik in de app worden ingeschakeld. In de bedieningsmodi Route en A-B-route kunnen gebruikers de functies voor terrein volgen en omzeilen voor verschillende soorten terrein inschakelen. De drone vliegt boven de vegetatie op een constante spuitafstand en omzeilt gedetecteerde obstakels. Wanneer taakterrein is ingesteld op Mapping/Veld op vlak land, kan omzeilen onafhankelijk worden in- of uitgeschakeld. In de bedieningsmodi Handmatig plus en Mapping selecteert u Mapping/Veld op vlak land als taakterrein en schakelt u Automatisch terrein volgen in. De drone zal het terrein volgen. In de modi Handmatig en Fruitboom kan de radar de spuitafstand boven de vegetatie of andere oppervlakken meten, maar de drone zal de gegevens niet gebruiken voor hoogtestabilisatie. Obstakels vermijden kan in elke modus worden gebruikt.

### Detectiebereik

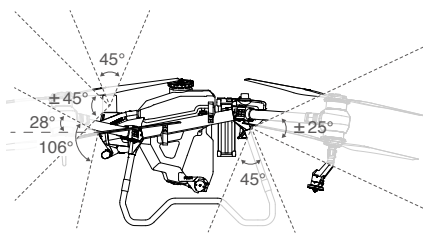
Binoculair zichtsysteem: 90° (horizontaal), 106° (verticaal), 0,4-25 m.

Actieve gefaseerde array omnidirectionele radar: 360° (horizontaal),  $\pm 45^\circ$  (verticaal), 1,5-50 m.

Actieve gefaseerde array achterwaarts en neerwaartse radar:  $\pm 60^\circ$  (horizontaal),  $\pm 25^\circ$  (verticaal), 1,5-30 m (achterwaarts), 1-45 m (neerwaarts).

Houd er rekening mee dat de drone geen obstakels kan waarnemen die buiten het detectiebereik van de drone liggen. Vlieg voorzichtig.

### Detectiebereik van het binoculaire zichtsysteem en radars (verticaal)



- Het effectieve detectiebereik varieert afhankelijk van de grootte en het materiaal van het obstakel. Bij het waarnemen van objecten zoals gebouwen met een radardoorsnede (RCS) van meer dan -5 dBsm, is het effectieve detectiebereik 50 m. Bij het detecteren van objecten zoals elektriciteitskabels met een RCS van -10 dBsm, is het effectieve detectiebereik ongeveer 30 m. Bij het waarnemen van objecten zoals droge boomtakken met een RCS van -15 dBsm, is het effectieve detectiebereik ongeveer 20 m. Obstakeldetectie kan worden beïnvloed of niet beschikbaar zijn in gebieden buiten de effectieve detectieafstand.
- Vlieg voorzichtig wanneer de drone zich in de buurt van een obstakel bevindt dat zich op een vergelijkbare hoogte bevindt als de onderkant van de drone. De drone kan het obstakel niet detecteren omdat het meeste van of zelfs het hele obstakel buiten het detectiebereik ligt.

### Gebruik van horizontale obstakelvermijding

Zorg ervoor dat horizontale en achterwaartse obstakelvermijding is ingeschakeld in de app. Het vermijden van obstakels wordt gebruikt in de volgende twee scenario's:

1. De drone begint te vertragen wanneer het 15 m voor de drone een obstakel detecteert (wanneer de drone vooruit vliegt) of 15 m achter de drone (wanneer de drone achteruit vliegt), remt vervolgens en zweeft. Tijdens het remmen kan de drone niet naar het obstakel toe versnellen, maar kan het er van wegvliegen.
2. De drone remt en zweeft onmiddellijk als het een obstakel in de buurt detecteert. Gebruikers kunnen de drone niet besturen terwijl het remt.

Gebruikers kunnen wegvliegen van het obstakel om de volledige controle over de drone terug te krijgen.



- Het achterwaarts vermijden van obstakels wordt uitgeschakeld wanneer de drone met een snelheid van meer dan 7 m/s achteruit vliegt. Vlieg voorzichtig.
- Het vermijden van obstakels is uitgeschakeld tijdens automatische landing. Zorg ervoor dat u de drone voorzichtig bedient bij het handmatig besturen van de drone tijdens automatische landing.



Als het achterwaarts vermijden van obstakels is uitgeschakeld in de app, kan de drone geen obstakels achter de drone detecteren terwijl het achteruit vliegt.

---

### Gebruik van opwaartse radar

Zorg ervoor dat de opwaartse obstakelvermijdingsfunctie van de radarmodule is ingeschakeld in de app. Het vermijden van obstakels wordt gebruikt in de volgende twee scenario's:

1. De drone begint te vertragen wanneer het op 3 m afstand een obstakel detecteert en remt vervolgens en zweeft op de plaats.
2. De drone remt onmiddellijk als het een obstakel in de buurt detecteert.

Gebruikers kunnen niet versnellen in de richting van het obstakel, maar kunnen in een richting weg van het obstakel vliegen wanneer de drone remt of zweeft.

### Gebruik van de functies terrein volgen en omzeilen

Selecteer in Sensorinstellingen in de app de taakterrein op basis van de omgeving en schakel Automatisch terrein volgen en Obstakel omzeilen in. Elk type taakterrein is geschikt voor de bijbehorende bedieningsmodi. Raadpleeg de onderstaande beschrijvingen.



- Het omzeilen is 's nachts of in donkere omgevingen uitgeschakeld. Vlieg voorzichtig.
- In sommige scenario's, zoals bij elektriciteitskabels, kan de functie Omzeilen het obstakel mogelijk niet met succes omzeilen. Gebruikers kunnen het obstakel omzeilen door de drone handmatig te besturen.
- Het volgen van het terrein wordt beïnvloed wanneer de drone over water vliegt. Vlieg voorzichtig.



De maximale vliegsnelheid van de drone is beperkt tot 7 m/s en de hoogte boven de vegetatie is beperkt van 2,5 tot 8 m wanneer omzeilen van obstakels is ingeschakeld.

---

### Mapping/Veld op vlak land

Dit taakterrein is geschikt voor Mapping-bedieningen of route-, A-B-route- en Handmatige bedieningen in gebieden zonder duidelijke veranderingen in de hoogte van het oppervlak.

1. Selecteer Mapping/Veld op vlak land als taakterrein.
2. Schakel alleen Automatisch terrein volgen in. Ga naar de gewenste bedieningsmodus en stel de hoogte boven de vegetatie in. Nadat de vlucht is gestart, vliegt de drone boven de vegetatie op de

vooraf ingestelde hoogte.

3. Schakel zowel Automatisch terrein volgen als Obstakel omzeilen in (alleen ter ondersteuning van route- en A-B-routebewerkingen). Nadat een route- of A-B-route-bediening is gestart, omzeilt de drone automatisch gedetecteerde obstakels. Het bewegen van de joystick kan het automatisch omzeilen onderbreken. De drone zal op de plaats zweven als het omzeilen mislukt. Gebruikers kunnen het obstakel omzeilen door de drone handmatig te besturen.

Fruitboomgaard op vlak land en bergland

Zowel fruitboomgaard op vlak land als bergland zijn geschikt voor route- en A-B-route-bedieningen. Fruitboomgaard op vlak land is geschikt voor terrein zonder duidelijke veranderingen in de hoogte van het oppervlak. Bergland is geschikt voor glooiend terrein bedekt met berggewassen en fruitbomen. Verticaal vliegen om obstakels te omzeilen heeft voorrang in de modus Bergland. Beide modi hebben dezelfde bedieningsinstructies.

1. Selecteer het bijbehorende taakterrein.
2. Terrein volgen en Obstakel omzeilen inschakelen. Nadat een route- of A-B-route-bediening is gestart, vliegt de drone boven de vegetatie op de vooraf ingestelde hoogte en worden gedetecteerde obstakels automatisch omzeild. Het bewegen van de joystick kan het automatisch omzeilen onderbreken. De drone zal op de plaats zweven als het omzeilen mislukt. Gebruikers kunnen het obstakel omzeilen door de drone handmatig te besturen.

## Kennisgeving inzake radargebruik



- Raak de motoren NIET aan en laat uw handen en lichaam niet in contact komen met de metalen onderdelen van de radarmodule tijdens het inschakelen of na de vlucht omdat deze heet kunnen zijn.
- Behoud te allen tijde de volledige controle over de drone en vertrouw niet volledig op de radarmodule en de DJI Agras-app. Houd de drone te allen tijde binnen een visuele zichtlijn (VLOS). Gebruik uw verstand bij de besturing van de drone om obstakels te vermijden.
- In de handmatige bedieningsmodus hebben de gebruikers volledige controle over de drone. Let bij het gebruik op de vliegsnelheid en -richting. Wees u bewust van de omgeving en vermijd de blinde vlekken van de radarmodule.
- De obstakelvermijdingsfuncties zijn uitgeschakeld in de Attitude-modus.
- Bij het detecteren van objecten zoals een hellende lijn, een hellende elektriciteitsmast of een elektriciteitskabel onder een hellende hoek tegen de vliegrichting van de drone, zal de radardetectieprestatie worden beïnvloed, omdat de meeste elektromagnetische radargolven in andere richtingen worden gereflecteerd. Vlieg voorzichtig.
- Met de radarmodule kan de drone alleen binnen zijn werkbereik een vaste afstand tot de vegetatie aanhouden. Houd de afstand van de drone tot de vegetatie te allen tijde in de gaten.
- Wees extra voorzichtig bij het vliegen over hellende oppervlakken. De aanbevolen maximale helling bij verschillende snelheden van de drone is 10° bij 1 m/s, 6° bij 3 m/s en 3° bij 5 m/s.
- Houd u aan de lokale wet- en regelgeving inzake radiotransmissie.
- De gevoeligheid van de radarmodule kan worden verminderd bij het besturen van meerdere drones op korte afstand van elkaar. Ga voorzichtig te werk.
- De radarmodule is een precisie-instrument. Knijp, tik of stoot NIET tegen de radarmodule.
- Zorg er voor het gebruik voor dat de radarmodule schoon is en dat de buitenste beschermhoes niet gebarsten, afgebroken, verzonken of vervormd is.



Houd de beschermkap van de radarmodule schoon. Reinig het oppervlak met een zachte, vochtige doek en laat het aan de lucht drogen voordat u het weer gebruikt.

---

### **Kennisgeving over het gebruik van het Binoculaire zichtsysteem**

---



- De prestaties van het binoculaire zichtsysteem worden beïnvloed door de lichtintensiteit en de patronen of textuur van het oppervlak waarover wordt gevlogen. Bedien de drone zeer voorzichtig in een van de volgende situaties:
    - a. Bij het vliegen boven oppervlakken die uit één kleur bestaan (bijv. volkomen zwart, volkomen wit, volkomen groen).
    - b. Bij het vliegen boven oppervlakken met hoge reflectie.
    - c. Bij het vliegen boven water of transparante oppervlakken.
    - d. Bij het vliegen in een gebied waarin de verlichting vaak of drastisch verandert.
    - e. Bij het vliegen boven extreem donkere (< 10 lux) of heldere (> 10.000 lux) oppervlakken.
    - f. Bij het vliegen boven oppervlakken met identieke patronen of texturen of met bijzonder dunne patronen of texturen.
  - Houd de camera's van het binoculaire zichtsysteem te allen tijde schoon.
  - Zorg ervoor dat er duidelijke patronen en voldoende verlichting in de omgeving zijn, aangezien het binoculaire zichtsysteem afhankelijk is van beelden van de omgeving om verplaatsingsgegevens te verkrijgen.
  - De obstakeldetectiefunctie van het binoculaire zichtsysteem werkt mogelijk niet goed wanneer de drone wordt gebruikt in een donkere omgeving of boven water of oppervlakken zonder een helder patroon.
- 



Houd de camera's van het binoculaire zichtsysteem schoon. Zorg ervoor dat de drone is uitgeschakeld. Verwijder eerst grotere stukken gruis of zand en veeg vervolgens de lens af met een schone, zachte doek om stof of ander vuil te verwijderen.

---

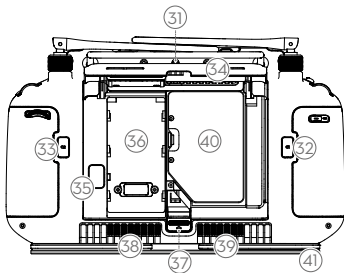
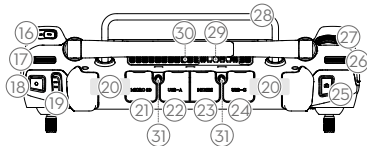
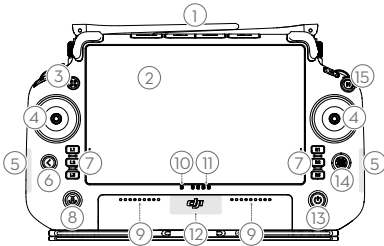
## **Besturingsstation**

### **Kenmerken**

De DJI RC Plus afstandsbediening wordt gebruikt als besturingsstation. De afstandsbediening is voorzien van DJI O3 Agras, de nieuwste versie van de karakteristieke OcuSync-beeldtransmissietechnologie, met een maximale transmissieafstand van 7 km (op een hoogte van 2,5 m).<sup>[1]</sup> De afstandsbediening heeft een ingebouwde touchscreen van 7,02 inch met hoge helderheid aangedreven door het Android-besturingssysteem. Gebruikers kunnen via wifi of de DJI Cellular Dongle verbinding maken met het internet. De bediening is handiger en nauwkeuriger dan ooit dankzij het vernieuwde ontwerp van de DJI Agras-app en een breed scala aan knoppen op de afstandsbediening. De afstandsbediening heeft een maximale gebruikstijd van 3 uur en 18 min met de interne accu en tot 6 uur bij gebruik met een externe WB37 Intelligent Battery, voor lange en intensieve operaties.

[1] De afstandsbediening kan de maximale transmissieafstand (FCC/NCC: 7 km); SRRC: 5 km; CE/MIC: 4 km) bereiken in een open gebied zonder elektromagnetische interferentie en op een hoogte van ongeveer 2,5 m.

## Overzicht afstandsbediening



1. **Externe RC-antennes**  
Geeft het besturings- en beeldtransmissiesignaal van de drone weer.
2. **Touchscreen**  
Geeft systeem- en app-weergaven weer en ondersteunt maximaal 10 aanraakpunten. Op Android gebaseerd apparaat voor het uitvoeren van de DJI Agras-app.
3. **Indicatorknop (gereserveerd)**
4. **Joysticks**  
Regelt de beweging van de drone. De bedieningsmodus kan worden ingesteld in DJI Agras.
5. **Interne wifi-antennes**  
Blokkeer de interne wifi-antennes niet tijdens het gebruik, anders kunnen de signalen worden beïnvloed.
6. **Terugknop**  
Druk eenmaal om terug te keren naar het vorige scherm. Tik hier tweemaal op om naar het startscherm terug te keren. Houd de terugknop ingedrukt en druk op een andere knop om de knopcombinaties te activeren. Raadpleeg het hoofdstuk Toetscombinaties voor meer informatie.
7. **L1/L2/L3/R1/R2/R3-knoppen**  
Wanneer knoppen in de app worden weergegeven in de buurt van deze fysieke knoppen of de prompts in de app L1/L2/L3/R1/R2/R3 bevatten, drukt u op de bijbehorende knop op de afstandsbediening voor bediening in plaats van op het touchscreen te tikken.
8. **Knop Return to Home (RTH) (terug naar thuisbasis)**  
Druk en houd ingedrukt om RTH te starten. Druk nogmaals om RTH te annuleren.
9. **Microfoons**
10. **Ledlampjes voor status**  
Geeft de status van de afstandsbediening aan. Raadpleeg de handleiding op het startscherm voor meer informatie.
11. **Ledlampjes voor accuniveau**  
Geeft het huidige accuniveau van de interne accu weer.
12. **Interne GNSS-antennes**  
Blokkeer de interne GNSS-antennes niet tijdens gebruik. Anders kan de positioneringsnauwkeurigheid worden beïnvloed.
13. **Aan-/uitknop**  
Druk eenmaal om het huidige accuniveau te controleren. Druk eenmaal, druk vervolgens opnieuw en houd ingedrukt om de afstandsbediening in of uit te schakelen. Wanneer de afstandsbediening

is ingeschakeld, drukt u eenmaal op om het touchscreen in of uit te schakelen.

**14. 5D-knop**

**15. Vluchtpauzeknop (gereserveerd)**

**16. Knop C3**

Druk hierop om horizontale obstakelvermijding in of uit te schakelen nadat DJI Agras is gestart.

**17. Linkerdraaiknop**

Draai om de spuitsnelheid in de handmatige bedieningsmodus aan te passen.

**18. Knop Spuiten/verspreiden**

Druk hierop om te starten of te stoppen met spuiten/verspreiden in de handmatige bedrijfsmodus.

**19. Vliegstandschakelaar**

De drie standen van de schakelaar komen overeen met: N-modus (Normaal), S-modus (Attitude) en F-modus (Normaal).

**20. Externe RC-antennes**

Geef dronebesturings- en beeldtransmissiesignalen weer. Blokkeer de interne RC-antennes niet tijdens gebruik. Anders kunnen de signalen worden beïnvloed.

**21. microSD-kaartsleuf**

Sleuf om een microSD-kaart te plaatsen.

**22. USB-A-poort**

Voor het aansluiten van apparaten zoals de RTK-dongle. Wanneer het is aangesloten op de intelligente lader of multifunctionele omvormgenerator, kunnen gebruikers de informatie over de apparaatstatus bekijken in DJI Agras.

**23. HDMI-poort**

Voor de uitvoer van het HDMI-signaal naar een externe monitor.

**24. USB-C-poort**

Voor het opladen van de afstandsbediening of het aansluiten op een computer om firmware bij te werken en logboeken te exporteren via de DJI Assistant 2-software.

**25. Schakelknop voor FPV/kaart**

Druk hierop in Bedieningsweergave in DJI Agras om te schakelen tussen FPV- en Kaartweergave.

**26. Rechterdraaiknop**

Draai om de kanteling van de FPV-camera aan te passen.

**27. Scrollwiel (gereserveerd)**

**28. Handgreep**

**29. Luidspreker**

**30. Ventilatieopening**

Voor warmteafvoer. Blokkeer de luchtopening niet tijdens gebruik.

**31. Gereserveerde montagegaten**

**32. Knop C1**

Druk hierop in de A-B-routemodus om punt A toe te voegen.

**33. Knop C2**

Druk hierop in de A-B-routemodus om punt B toe te voegen.

**34. Achterkap**

**35. Accu-ontgrendelknop**

**36. Accucompartiment**

Voor het installeren van de WB37 Intelligent Battery.

**37. Knop openen achterkap**

**38. Alarm**

**39. Luchtinlaat**

Voor warmteafvoer. Blokkeer de luchtinlaat niet tijdens gebruik.

**40. Donglecompartiment**

De USB-C-connector in het compartiment wordt gebruikt om de DJI mobiele dongle aan te sluiten.

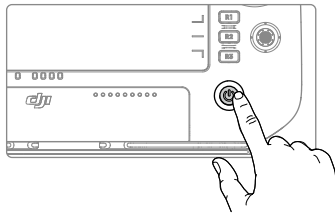
**41. Riembeugel**

## Gebruik van de afstandsbediening

### De afstandsbediening in- en uitschakelen

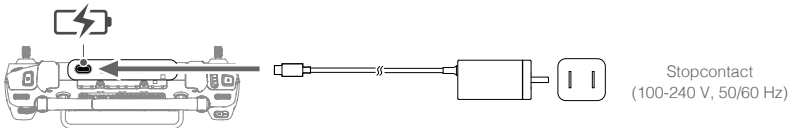
Zowel de interne accu als de externe accu kunnen worden gebruikt om de afstandsbediening van stroom te voorzien. Het accuniveau wordt aangegeven via de leds voor het accuniveau op de afstandsbediening of op de externe accu. Volg de onderstaande stappen om de afstandsbediening in te schakelen:

1. Wanneer de afstandsbediening is uitgeschakeld, drukt u eenmaal op de aan-/uitknop om het huidige accuniveau van de interne accu te controleren. Druk op de knop accuniveau op de externe accu om het huidige accuniveau van de externe accu te controleren. Als het accuniveau te laag is, laadt u de accu op voor gebruik.
2. Druk één keer op de aan-/uitknop, houd vervolgens de knop ingedrukt om de afstandsbediening in te schakelen.
3. De afstandsbediening geeft een pieptoon wanneer deze is ingeschakeld. De statusled brandt continu groen wanneer de koppeling is voltooid.
4. Herhaal stap 2 om de afstandsbediening uit te schakelen.



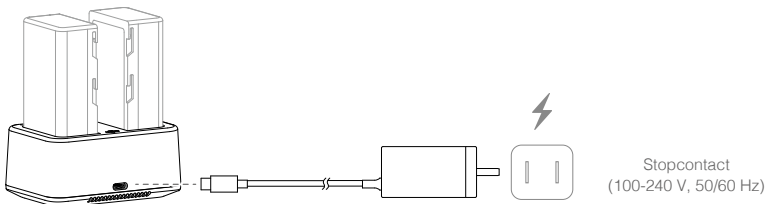
### De accu's opladen

1. Gebruik de DJI 65W draagbare oplader om zowel de interne als de externe accu tegelijkertijd op te laden.



- Gebruik de meegeleverde oplader om de afstandsbediening op te laden. Gebruik anders een gecertificeerde USB-C oplader met een maximaal nominaal vermogen van 65 W en 20 V.
- Laad en ontlad de interne en externe accu's van de afstandsbediening ten minste eenmaal per drie maanden volledig. De accu loopt leeg als deze voor langere tijd wordt bewaard.

2. Gebruik de WB37 accu-oplaadhub (USB-C) en de 65 W draagbare oplader om de externe accu op te laden. Raadpleeg de gebruikershandleiding van de WB37 accu-oplaadhub (USB-C) voor meer informatie.



Bediening van de drone

In dit hoofdstuk wordt uitgelegd hoe de oriëntatie van de drone via de afstandsbediening kan worden geregeld. De bediening kan worden ingesteld op modus 1, modus 2 of modus 3.

Modus 1

Linker joystick



Vooruit



Achteruit



Linksaf



Rechtsaf

Rechter joystick



Omhoog



Omlaag

Links



Rechts



Modus 2

Linker joystick



Omhoog



Omlaag



Linksaf



Rechtsaf

Rechter joystick



Vooruit



Achteruit

Links



Rechts



Modus 3

Linker joystick



Vooruit



Achteruit



Links



Rechts



Rechter joystick



Omhoog



Omlaag

Linksaf


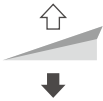








Rechtsaf

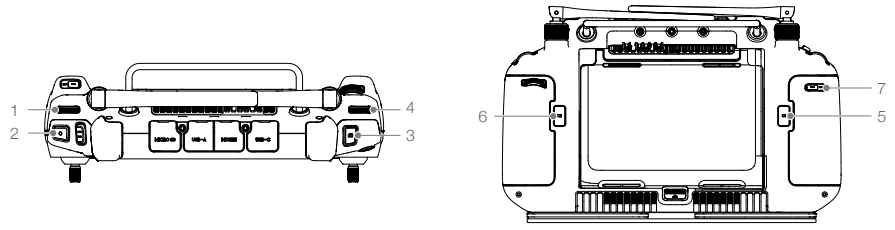




De volgende beschrijving gebruikt bijvoorbeeld modus 2:

Afstandsbediening (modus 2)	Drone (● geeft neusrichting aan)	Opmerkingen
<p>Linker joystick</p> 		<p><b>Gashendel:</b> Beweeg de linker joystick verticaal om de hoogte van de drone te regelen.</p> <p>Duw omhoog om te stijgen en omlaag om te dalen. Gebruik de linker joystick om op te stijgen wanneer de motoren stationair draaien. De drone zal op zijn plaats zweven als de joystick in het midden staat. Hoe verder de joystick van het midden wordt weggeduwd, hoe sneller de drone van hoogte verandert.</p>
<p>Linker joystick</p> 		<p><b>Yaw-joystick (giering):</b> Beweeg de linker joystick horizontaal om de koers van de drone te regelen.</p> <p>Duw naar links om de drone tegen de klok in te draaien en duw naar rechts om met de klok mee te draaien. De drone zal op zijn plaats zweven als de joystick in het midden staat. Hoe verder de joystick van de middenpositie wordt weggeduwd, hoe sneller de drone zal draaien.</p>
<p>Rechter joystick</p> 		<p><b>Pitch-joystick (hellingshoek):</b> Beweeg de rechter joystick verticaal om de hellingshoek van de drone te regelen.</p> <p>Duw omhoog om voorwaarts te vliegen en duw naar beneden om achterwaarts te vliegen. De drone zal op zijn plaats zweven als de joystick in het midden staat. Duw de joystick verder voor een grotere hellingshoek en een snellere vlucht.</p>
<p>Rechter joystick</p> 		<p><b>Rolstick:</b> Beweeg de rechter joystick horizontaal om de rol van de drone te regelen.</p> <p>Duw de joystick naar links om naar links te vliegen en naar rechts om naar rechts te vliegen. De drone zal op de plaats zweven als de joystick in het midden staat. Duw de joystick verder voor een grotere rol en een snellere vlucht.</p>

Het spuitsysteem bedienen

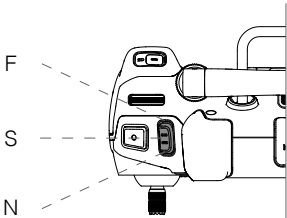




- 1. Linkerdraaiknop  
Ga in de handmatige bedieningsmodus linksaf om de spuitsnelheid te verlagen en rechtsaf om de spuitsnelheid te verhogen.\* De app geeft de huidige spuitsnelheid aan.  
\* De spuitsnelheid kan variëren afhankelijk van het sprinklermodel en de viscositeit van de vloeistof.
- 2. Knop Spuiten/verspreiden  
Druk hierop in de handmatige bedieningsmodus om te starten of te stoppen met spuiten.
- 3. Schakelknop voor FPV/kaart  
Druk hierop in Bedieningsweergave in DJI Agras om te schakelen tussen FPV- en Kaartweergave.
- 4. Rechterdraaiknop  
Wanneer de drone geen mapping-bewerking uitvoert, draait u aan de knop om de kanteling van de FPV-camera aan te passen. De kanteling kan niet worden aangepast tijdens mapping-bewerkingen.
- 5. Knop C1  
Registreert punt A van de route bij een A-B-routebewerking.
- 6. Knop C2  
Registreert punt B van de route in een A-B-routebewerking.
- 7. Knop C3  
Druk hierop om horizontale obstakelvermijding in of uit te schakelen nadat DJI Agras is gestart.

Vliegstandschakelaar

Schakel de schakelaar om tussen vluchtmodi te schakelen.

Positie	Vliegmodus
N	N-modus (normaal)
S	S-modus (toegewezen aan A-modus, attitude)
F	F-modus (normaal)

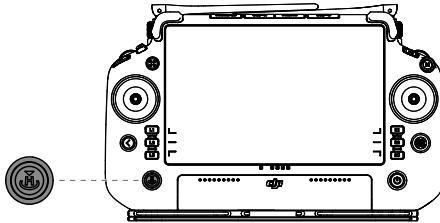


Ongeacht positie van de schakelaar op de afstandsbediening start de drone standaard in de N-modus. Om van vluchtmodus te wisselen, gaat u eerst naar Bedieningsweergave in DJI Agras, tikt u op  , vervolgens op  en schakelt u de 'Attitude-modus inschakelen' in Geavanceerde instellingen in. Nadat u de attitude-modus hebt ingeschakeld, schakelt u de schakelaar naar N of F en vervolgens naar S om de vliegmodus naar attitude-modus te schakelen.

De drone begint standaard nog in de N-modus nadat het is ingeschakeld, ook al was de A-modus van tevoren ingeschakeld in de app. Wanneer A-modus vereist is, schakelt u de schakelaar voor de vluchtmodus zoals hierboven vermeld in nadat u de afstandsbediening en de drone hebt ingeschakeld.

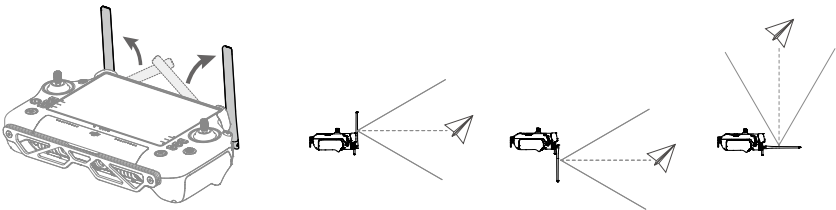
### RTH-knop

Houd de RTH-knop ingedrukt om drone keert terug te laten keren naar de laatst geregistreerde thuisbasis. De LED rond de RTH-knop knippert wit tijdens RTH. Gebruikers kunnen de hoogte van de drone regelen terwijl het naar de thuisbasis vliegt. Druk nogmaals op deze knop om RTH te annuleren en de controle over de drone weer over te nemen.



### Optimale transmissiezone

Til de antennes op en stel ze af. De sterkte van het signaal van de afstandsbediening wordt beïnvloed door de positie van de antennes. Pas de richting van de externe RC-antennes van de afstandsbediening aan zodat de afstandsbediening en de drone zich binnen de optimale zendzone bevinden.

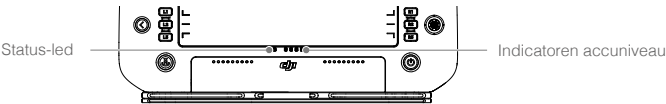


### Knopcombinaties

Sommige veelgebruikte functies kunnen worden geactiveerd met behulp van toetscombinaties. Gebruik tegelijkertijd de terugknop en de andere knop om een specifieke functie uit te voeren.

Knopcombinaties	Beschrijving
Knop Terug + Linkerdraaiknop	Pas de helderheid van het scherm aan
Knop Terug + Rechterdraaiknop	Stel het systeemvolume in
Knop Terug + Spuitknop	Opname van het scherm maken
Knop Terug + Wisselknop FPV/kaart	Screenshot van het scherm
Knop Terug + 5D-knop	Omhoog schakelen - Home; Omlaag schakelen - Snelle instellingen; links schakelen - Onlangs geopende apps

Ledlampjes van de afstandsbediening



De indicatoren accuniveau geven het accuniveau van de controller weer. De statusled geeft de verbindingstatus en waarschuwingen voor de joystick, het lage accuniveau en de hoge temperatuur weer.

Knipperpatronen	Beschrijvingen
Continu rood	Niet verbonden met drone
Knippert rood	Accuniveau drone laag
Continu groen	Verbonden met drone
Knippert blauw	De afstandsbediening is gekoppeld aan een drone
Continu geel	Firmware-update mislukt
Knippert geel	Accuniveau afstandsbediening laag
Knippert cyaan	De joysticks zijn niet gecentreerd

Indicatoren accuniveau				Accuniveau
				75%~100%
				50%~75%
				25%~50%
				0%~25%

Waarschuwing afstandsbediening

De afstandsbediening trilt of piept om een foutmelding of waarschuwing aan te geven. Zie voor gedetailleerde informatie de realtime aanwijzingen op het touchscreen of in de DJI Agras-app. Om sommige waarschuwingen uit te schakelen, schuift u van boven naar beneden en selecteert u Niet storen in Snelle instellingen.

Alle gesproken meldingen en waarschuwingen worden uitgeschakeld in de stille modus, inclusief waarschuwingen tijdens RTH en waarschuwingen voor laag accuniveau voor de afstandsbediening of de drone. Vlieg voorzichtig.

Koppelen van de afstandsbediening

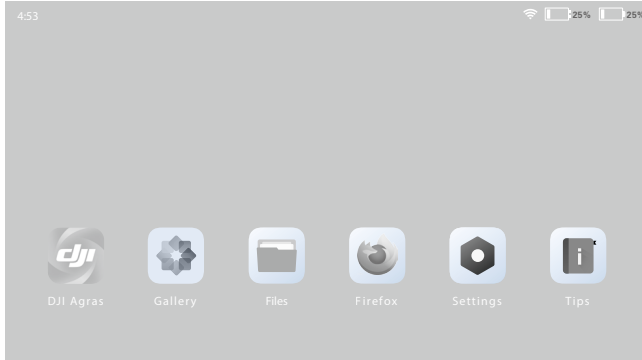
De afstandsbediening is standaard aan de drone gekoppeld. Koppelen is alleen vereist wanneer u voor het eerst een nieuwe afstandsbediening gebruikt. Bij gebruik van de Multi-Aircraft Control-functie moeten alle drones aan dezelfde afstandsbediening worden gekoppeld.

1. Zet de afstandsbediening aan en open DJI Agras. Zet de drone aan.
2. Tik op Bediening uitvoeren om naar de Bedieningsweergave te gaan en tik op , vervolgens op Tik op Enkele koppeling en vervolgens op Koppeling starten. De statusled knippert blauw en de afstandsbediening piept twee keer herhaaldelijk, wat aangeeft dat de afstandsbediening klaar is om te worden gekoppeld.

3. Houd de aan/uitknop op de Intelligent Flight Battery vijf seconden ingedrukt. De leds van de Intelligent Flight Battery knipperen achtereenvolgens, wat aangeeft dat de koppeling wordt uitgevoerd.
4. De statusled van de afstandsbediening brandt continu groen als de koppeling geslaagd is. Als het koppelen mislukt, gaat u opnieuw naar de koppelingsstatus en probeert u het opnieuw.

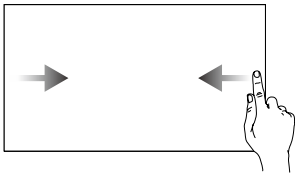
## Het touchscreen bedienen

### Startscherm

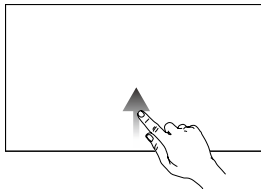


De bovenste balk geeft de tijd, netwerkstatus en accuniveaus van de interne en externe accu's van de afstandsbediening weer.

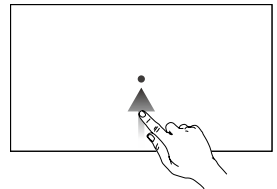
### Bedieningen



Schuif van links naar rechts naar het midden van het scherm om terug te keren naar het vorige scherm.



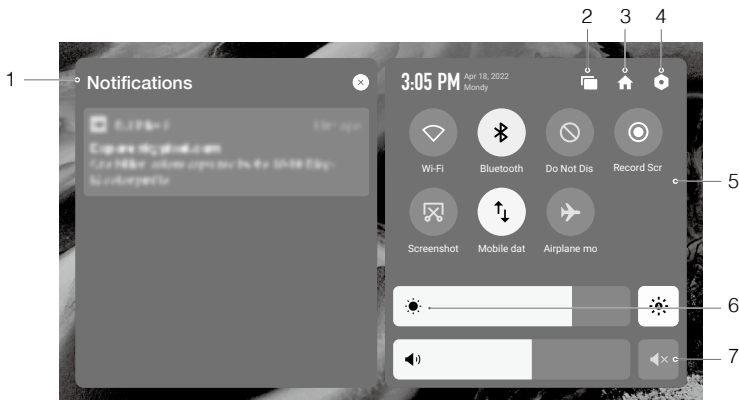
Schuif omhoog vanaf de onderkant van het scherm om terug te keren naar het startscherm.



Schuif omhoog vanaf de onderkant van het scherm en houd vast om toegang te krijgen tot de recentelijk geopende apps.

## Snelle instellingen

Schuif van boven naar beneden om naar Snelle instellingen te gaan.



### 1. Berichten

Tik om systeem- of app-meldingen te bekijken.

### 2. Recent

Tik op om recent geopende apps te bekijken en ernaar over te schakelen.

### 3. Startscreen

Tik op om naar het startscherm terug te keren.

### 4. Systeeminstellingen

Tik op om toegang te krijgen tot de systeeminstellingen.

### 5. Snelkoppelingen

: tik hierop om wifi in of uit te schakelen. Houd het pictogram ingedrukt om instellingen in te voeren en verbinding te maken met een wifi-netwerk of deze toe te voegen.

: tik hierop om Bluetooth in of uit te schakelen. Druk op het pictogram en houd het ingedrukt om de instellingen te openen en verbinding te maken met Bluetooth-apparaten in de buurt.

: tik hierop om de modus NIET storen in te schakelen. In deze modus worden systeemmeldingen uitgeschakeld.

: tik hierop om een video-opname van het scherm te starten.

: tik hierop om een screenshot van het scherm te maken.

: mobiele gegevens. Tik om mobiele gegevens in of uit te schakelen; houd lang ingedrukt om mobiele gegevens in te stellen en de status van de netwerkverbinding te diagnosticeren.

: tik hierop om de vliegtuigmodus in te schakelen. Wifi, Bluetooth en mobiele data worden uitgeschakeld.

### 6. Helderheid aanpassen

Schuif de balk om de helderheid aan te passen. Tik op het pictogram om de modus voor automatische helderheid in te schakelen. Tik op het pictogram of verschuif de balk, zodat het pictogram overschakelt naar de handmatige helderheidsmodus.

### 7. Volume aanpassen

Verschuif de balk om het volume aan te passen en tik om te dempen. Na het dempen worden alle geluiden van de afstandsbediening volledig uitgeschakeld, inclusief bijbehorende alarmgeluiden. Schakel het geluid voorzichtig in.

## Geavanceerde functies

### Het kompas kalibreren

Nadat de afstandsbediening is gebruikt op plaatsen met elektromagnetische interferentie, kan het nodig zijn om het kompas te kalibreren. Er verschijnt een waarschuwingsbericht als het kompas van de afstandsbediening moet worden gekalibreerd. Tik op het waarschuwingsbericht om te beginnen met het kalibreren. In andere gevallen moet u de onderstaande stappen volgen om uw afstandsbediening te kalibreren.

1. Schakel de afstandsbediening in en ga naar het startscherm.
2. Tik op Instellingen, scroll omlaag en tik op Kompas.
3. Volg het schema op het scherm om uw afstandsbediening te kalibreren.
4. De gebruiker krijgt een melding wanneer de kalibratie succesvol is.

### HDMI-instellingen

Het touchscreen kan worden gedeeld met een display nadat de HDMI-poort van de afstandsbediening is aangesloten. De resolutie kan worden ingesteld door naar Instellingen, Weergave en vervolgens Geavanceerde HDMI te gaan.

### DJI Agras-app (informatiedisplay en gebruikersinterface)

DJI Agras is ontwikkeld voor landbouwtoepassingen. De app heeft een duidelijke en beknopte interface en toont de status van de drone, het spuitsysteem en andere apparaten die zijn aangesloten op de afstandsbediening, en stelt gebruikers in staat om verschillende instellingen te configureren. Na het plannen van een veld via het intelligente operationele planningssysteem van de app, kan de drone automatisch de vooraf geplande vliegroete volgen.



### Startscherm

#### 1. Documentbeheer

: bekijk geplande velden, voortgang van de bediening en bronnen zoals voorschriftkaarten en reconstructie-uitvoer. U kunt de lokale gegevens synchroniseren met de gegevens op het DJI AG-platform.

#### 2. Gebruikersinformatie

: bekijk accountinformatie.

### 3. Informatie over de drone

🔗 : bekijk de informatie van de verbonden drone, zoals de firmwareversie.

### 4. Problemen oplossen

🔧 : bekijk oplossingen voor fouten van elke module en upload foutenlogboeken.

### 5. Meldingscentrum

🔔 : controleer meldingen over eventuele wijzigingen van de drone, gebruikers of bedieningen.

### 6. Algemene instellingen

⚙️ : tik voor instellingen zoals meeteenheden, netwerkdiagnose en Android-systeeminstellingen.

### 7. Firmware-meldingen

📄 : toont de meldingen van de firmware-update. Tik hierop op om de firmware-pagina te openen.

### 8. Status droneverbinding

📶 : geeft aan of de drone is verbonden met de afstandsbediening.

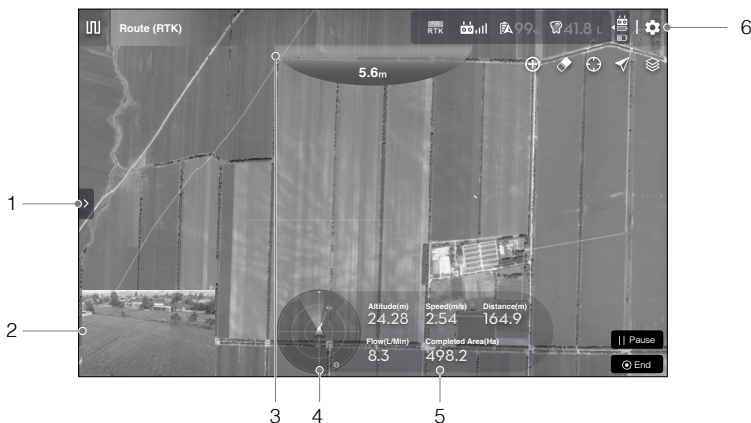
### 9. Beginnen

Tik hierop om naar Bedieningsweergave te gaan.

## Bedieningsweergave

Bekijk de dronestatus, stel parameters in, schakel tussen bedrijfsmodi, plan een veld en voer bedieningen uit in Bedieningsweergave.

Schuif van links naar rechts naar het midden van het scherm om terug te keren naar het startscherm. Tik op de pictogrammen of knoppen in Bedieningsweergave en houd deze ingedrukt om de functiebeschrijvingen te controleren. In de volgende sectie wordt de andere weergegeven informatie en het instellingenmenu in Bedieningsweergave beschreven.



### 1. Veldlijst/taakinstellingen

Tik op > om de lijst uit te vouwen.

Wanneer de drone geen bedieningen uitvoert, wordt de veldlijst weergegeven, gebruikers kunnen de geplande velden en de uitgevoerde bedieningen bekijken.

Wanneer een bediening is toegepast of gestart, worden de taakinstellingen weergegeven waar gebruikers bedrijfsparameters kunnen instellen. De instelbare parameters verschillen per bedieningsmodus.



## 2. Weergave FPV-camera

Geeft het livebeeld van de FPV-camera weer. Tik hierop om te schakelen tussen de kaartweergave en cameraweergave.

## 3. Indicator opwaarts obstakel

Als opwaartse obstakelvermijding is ingeschakeld, verschijnt er een rode zone bovenaan het scherm wanneer een obstakel wordt gedetecteerd, inclusief de afstand tot het obstakel.

## 4. Radarindicator

Geeft informatie weer zoals de oriëntatie van de drone en de thuisbasis. Toont informatie over de gedetecteerde obstakels wanneer de functie voor het vermijden van horizontale obstakels is ingeschakeld. Rode, gele en groene zones geven de relatieve afstand van de obstakels aan, variërend van dichtbij tot veraf. De waarde geeft de afstand in meter of voet aan, afhankelijk van de instellingen. Tik op de radarindicator om horizontale obstakelvermijding in of uit te schakelen en stel de detectieafstand van het obstakel aan de zijkant in het pop-upmenu in. Er is een rode cirkel rond de radarindicator wanneer horizontale obstakelvermijding is uitgeschakeld.

## 5. Vliegtelemetrie en bedieningsstatus

Hoogte: wanneer de functie terrein volgen is ingeschakeld, toont deze de hoogte tussen de drone en het dichtstbijzijnde object of de dichtstbijzijnde grond onder de drone. Als de functie terrein volgen is uitgeschakeld, wordt de hoogtelijmijet tussen de drone en het opstijgpunt weergegeven.

Afstand: geeft de horizontale afstand tussen de drone en de thuisbasis weer.

Snelheid: geeft de vliesnelheid van de drone weer.


Debiet: geeft de vloeistofstroomsnelheid weer.


Gebied: geeft de gebiedswaarden weer die verband houden met het taakgebied.

## 6. Instellingen

Tik op  om het uitgebreide menu te openen en de parameters van alle andere instellingen te bekijken en aan te passen.

 Drone-instellingen: omvatten het instellen van de routing van de verbinding en de RTH-snelheid en -hoogte, maximale hoogte, maximale vliegafstand, of het lege tankpunt moet worden weergegeven, de actie die moet worden uitgevoerd wanneer de tank leeg is en wanneer een bediening is voltooid, de actie die moet worden uitgevoerd en of de bediening moet worden afgebroken wanneer de signalen van de afstandsbediening verloren gaan, de startpuntpositie, de schijnwerperschakelaar en geavanceerde instellingen.

 Instellingen spuitsysteem: omvatten het instellen van de spuitsysteemschakelaar, de realtime gegevensschakelaar van het spuitsysteem, waarschuwing voor lege tank, spuitdruppelgrootte, kalibratie van de debietmeter, het herstellen van de debietmeter naar de fabrieksinstellingen en het instellen van de gewichtssensoren.

 RC-instellingen: omvat het koppelen en kalibreren van afstandsbedieningen, het instellen van de joystickmodus en aanpasbare knoppen, en het controleren van informatie over gekoppelde drones.

••) Sensorinstellingen: omvatten instelling, horizontale obstakelvermijding, achterwaartse obstakelvermijding, geluidswaarschuwing obstakelvermijding, opwaartse obstakelvermijding, radargevoeligheid, detectieafstand van obstakels aan de zijkant, waarschuwing afstand, weergave van obstakelafstand, taakterrein, terrein volgen en omzeilen en geavanceerde instellingen.

RTK RTK-instellingen: omvat de RTK-signaalbron en de bijbehorende instellingen.

**HD** Instellingen voor beeldtransmissie: omvat kanaalmodus en selectie van sweep-frequentiegrafiek.

 Drone-accu: omvat waarschuwingsdrempel voor laag accuniveau, actie laag accuniveau en informatie over de accu.

••• Algemene instellingen: omvat kaartinstellingen, weergave van vluchtroutes en FPV-instellingen.

Link voor opdracht en besturing

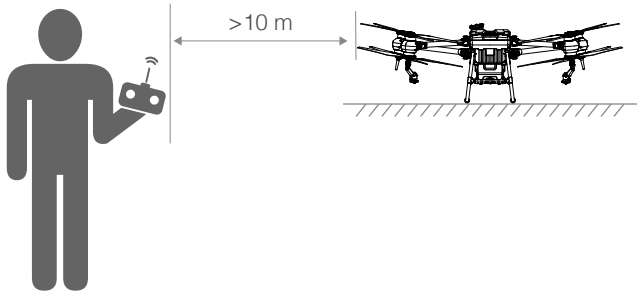
De commando- en besturingskoppeling (C2) tussen de drone en de afstandsbediening wordt tot stand gebracht met behulp van DJI O3 Agras-transmissietechnologie met de twee OcuSync-antennes op de drone en het DJI O3 Agras-beeldtransmissiesysteem, met een maximaal transmissiebereik van 7 km. De prestaties staan hieronder vermeld.

Bedieningsfrequentie*	2,4000-2,4835 GHz, 5,725-5,850 GHz
Zendervermogen (EIRP)	2,4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5,8 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <23 dBm (SRRC)

\* In sommige landen is de frequentie van 5,8 GHz verboden.

Instellen operationeel gebied op de grond

Het wordt aanbevolen om de drone in een open ruimte op te laten stijgen. Bij het opstijgen moet de operator zich op meer dan 10 m afstand van de drone bevinden.



# Prestaties en beperkingen

## Prestaties

### T40

Basis leeg gewicht	50 kg
Max. opstijggewicht	Max. opstijggewicht voor spuiten: 90 kg (op zeeniveau) Max. opstijggewicht voor spuiten: 101 kg (op zeeniveau)
Topsnelheid/Overschrijd de snelheid nooit	10 m/s (op zeeniveau)
Duur*	18 min. (opstijggewicht van 50 kg met een 30 Ah accu) 7 min. (opstijggewicht van 90 kg met een 30 Ah accu) 6 min. (opstijggewicht van 101 kg met een 30 Ah accu)
Flight Battery	Type: Li-ionen Capaciteit: 30 Ah Vermogen: 1567 Wh
Max. windbestendigheid	6 m/s
Max. servicehoogte boven zeeniveau	4500 m
Max. vluchtbereik	2000 m

\* De duur wordt getest in een laboratoriumomgeving en is alleen ter referentie. De duur onder werkelijke bedrijfsomstandigheden wordt verminderd.

### T20P

Basis leeg gewicht	32 kg
Max. opstijggewicht	Max. opstijggewicht voor spuiten: 52 kg (op zeeniveau) Max. opstijggewicht voor spuiten: 58 kg (op zeeniveau)
Topsnelheid/Overschrijd de snelheid nooit	10 m/s (op zeeniveau)
Duur*	14,5 min. (opstijggewicht van 32 kg met een 13 Ah accu) 7 min. (opstijggewicht van 52 kg met een 13 Ah accu) 6 min. (opstijggewicht van 58 kg met een 13 Ah accu)
Flight Battery	Type: Li-ionen Capaciteit: 13 Ah Vermogen: 679 Wh
Max. windbestendigheid	6 m/s
Max. servicehoogte boven zeeniveau	4500 m
Max. vluchtbereik	2000 m

\* De duur wordt getest in een laboratoriumomgeving en is alleen ter referentie. De duur onder werkelijke bedrijfsomstandigheden wordt verminderd.

## Verboden manoeuvres

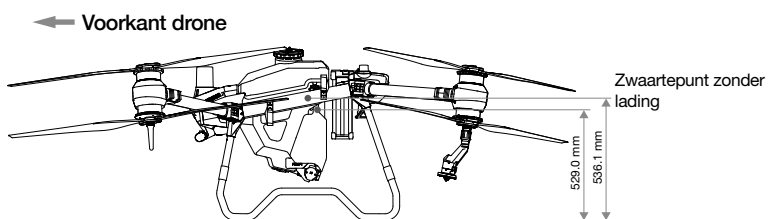
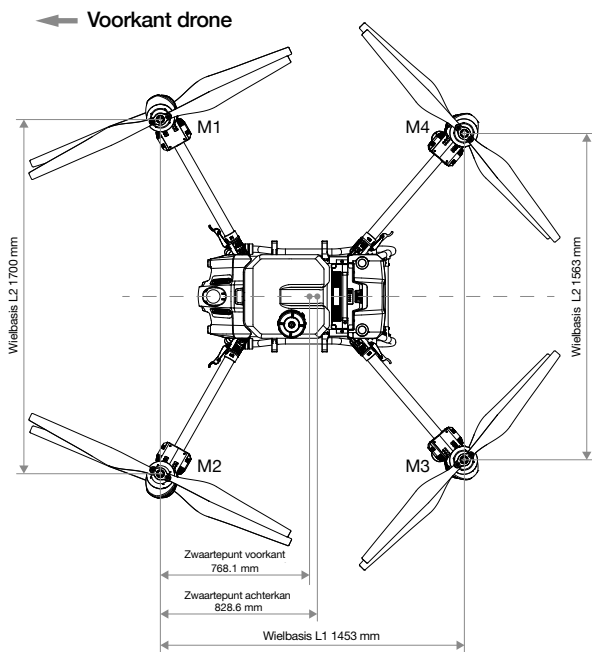
De volgende acties zijn verboden.

1. U mag niet onder invloed van alcohol, drugs of verdoving zijn, of lijden aan duizeligheid, vermoeidheid, misselijkheid of andere aandoeningen, hetzij lichamelijk of geestelijk, die nadelige gevolgen kunnen hebben voor uw geschiktheid om de drone veilig te besturen.
2. De motoren tijdens het vliegen stoppen. OPMERKING: dit is niet verboden in een noodsituatie waarbij dit het risico op schade of letsel vermindert.
3. Bij de landing schakelt u de afstandsbediening uit voordat u de drone uitschakeld.
4. Gevaarlijke ladingen, of ladingen die persoonlijk letsel of materiële schade kunnen veroorzaken, op of bij gebouwen, personen of dieren lanceren, afvuren, laten vallen of anderszins projecteren.
5. Roekeloos vliegen met de drone zonder enig plan.
6. Voor illegale of ongepaste doeleinden gebruiken zoals spionage, militaire operaties of ongeoorloofd onderzoek.
7. Om anderen te belasteren, te misbruiken, lastig te vallen, te belagen (stalken), te bedreigen of om op enigerlei andere wijze de rechten van anderen te schenden, zoals privacy- en uitgaverechten.
8. Op privé-eigendommen van anderen begeven.

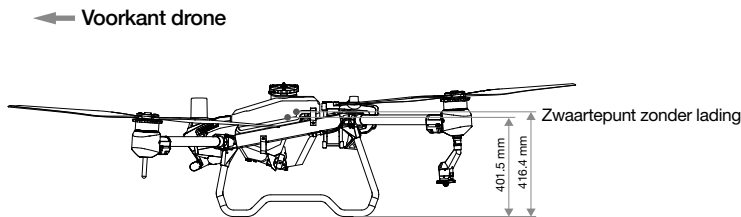
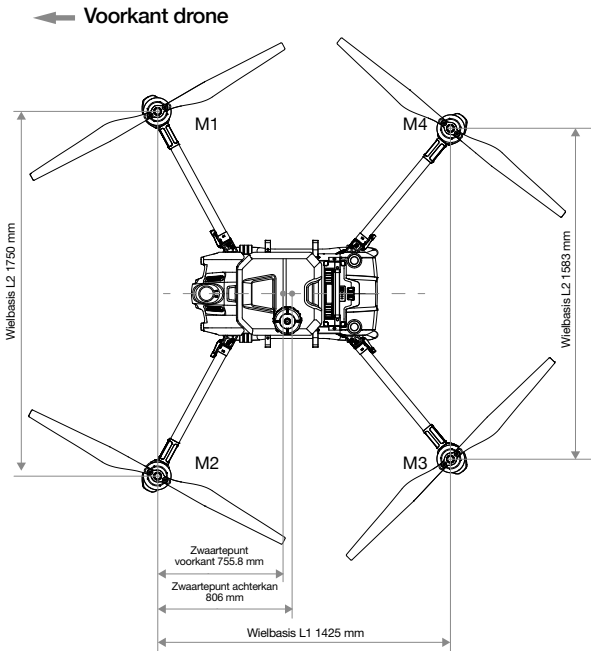
## Midden van zwaartekrachtbeperkingen

1. Met de M1-motors als referentie varieert het zwaartepunt van de drone in de richting van voren naar achteren van 768,1 tot 828,6 mm (voor T40) en van 755,8 tot 806 mm (voor T20P), zoals weergegeven in het onderstaande diagram.
2. Met het laagste punt van de drone als referentie varieert het zwaartepunt in de verticale richting van het luchtvaartuig van 529,0 tot 536,1 mm (voor T40) en van 401,5 tot 416,4 mm (voor T20P), zoals weergegeven in het onderstaande diagram.
3. Het zwaartepunt van de drone in de richting van links naar rechts moet het symmetrische midden van de drone zijn.

## T40



T20P



## Toepasselijke milieubeperkingen

1. Gebruik de drone NIET bij ongunstige weersomstandigheden, zoals bij windsnelheden van meer dan 6 m/s, regen, sneeuw of mist.
2. De prestaties van de drone en de accu zijn afhankelijk van omgevingsfactoren, zoals luchtdichtheid en temperatuur. Wees zeer voorzichtig tijdens het vliegen op 2 km of hoger boven de zeespiegel, omdat de prestaties van de accu en de drone dan kunnen verminderen.
3. Gebruik de drone NIET in de buurt van ongevallen, brand, explosies, overstromingen, tsunamis, lawines, aardverschuivingen, aardbevingen, stof of zandstormen.
4. Zorg er in omgevingen met lage temperaturen (tussen 0 °C en 10 °C) voor dat de vluchtaccu volledig is opgeladen en verminder het laadvermogen van de drone. Anders is dit van invloed op de vliegveiligheid of kan er een opstijglimiet optreden.

# Normale procedures

## Omgeving luchtruim

De DJI Agras T40/T20P is een multicopter gewasbeschermings-RPAS die voornamelijk wordt gebruikt in landbouw-, bosbouw-, veehouderij- en visserijscenario's. Als de voorbereidingen voor de vlucht zijn voltooid, verdient het aanbeveling om uw vliegvaardigheden te verbeteren en te oefenen in het veilig vliegen. Zorg ervoor dat alle vluchten in een open gebied worden uitgevoerd.

### Gebruiksomgeving

1. Om letsel en schade te voorkomen en ervoor te zorgen dat het spuiten effectief is, spuit u bij windsnelheden lager dan 6 m/s. Het wordt aanbevolen bij windsnelheden van minder dan 3 m/s te spuiten voor herbiciden, fungiciden en insecticiden die kunnen afdwalen en fytotoxiciteit kunnen veroorzaken, wat vergiftiging kan veroorzaken.
2. Gebruik de drone NIET bij ongunstige weersomstandigheden, zoals bij windsnelheden van meer dan 6 m/s, regen, sneeuw of mist.
3. Gebruik de drone allen in open terrein. Hoge gebouwen en stalen constructies kunnen de nauwkeurigheid van het kompas beïnvloeden en het GNSS-sigitaal beïnvloeden.
4. Let op elektriciteitsmasten, elektriciteitskabels en andere obstakels. Vlieg NIET in de buurt van of boven water, mensen of dieren.
5. Zorg te allen tijde voor een visuele zichtlijn (VLOS) van de drone en vermijd vliegen in de buurt van obstakels, menigten, dieren en waterlichamen.
6. Vermijd vliegen in gebieden met veel elektromagnetisme, waaronder basisstations voor mobiele telefoons en radiozendmasten.
7. Vlieg NIET meer dan 4.500 m boven zeeniveau.
8. De DJI Agras-app zal op intelligente wijze de limiet van het laadvermogen voor de tank aanbevelen op basis van de huidige status en omgeving van de drone. Overschrijd de aanbevolen gewichtslimiet voor het laadvermogen niet wanneer u materiaal aan de tank toevoegt. Anders kan de vliegveiligheid in gevaar komen.
9. Zorg ervoor dat er een sterk GNSS-sigitaal is en dat de D-RTK-antennes tijdens het gebruik niet geblokkeerd zijn.
10. Gebruik de drone NIET binnenshuis.

### GEO (Geospatial Environment Online)-systeem

#### GEO-zones

Het GEO-systeem van DJI geeft veilige vluchtlocaties aan, biedt risiconiveaus en veiligheidsoverwegingen voor individuele vluchten en biedt informatie over beperkte luchtruimtes. De door GEO aangewezen locaties worden GEO-zones genoemd. GEO-zones zijn specifieke vluchtgebieden die worden gecategoriseerd door vliegregels en -beperkingen. GEO-zones die een vliegverbod inhouden, worden geïmplementeerd rond locaties zoals luchthavens, elektriciteitscentrales en gevangenissen. Ze kunnen ook tijdelijk worden vastgesteld rond grote stadionevenementen, bosbranden of andere noodsituaties. Bepaalde GEO-zones verbieden geen vluchten, maar geven wel waarschuwingen af om de gebruikers te informeren over mogelijke risico's. Alle gebieden waarvoor beperkingen gelden worden GEO-zones genoemd. Deze zijn verder onderverdeeld in waarschuwingszones, geavanceerde waarschuwingszones, vergunningszones, hoogtezones en restrictiezones. Standaard beperkt GEO de vluchten naar of het opstijgen binnen zones die tot veiligheids- of veiligheidsproblemen kunnen leiden. Er is een GEO Zone Map, die uitgebreide globale GEO-zone-informatie bevat op de officiële DJI website: <https://www.dji.com/flysafe>.

Het GEO-systeem is uitsluitend bedoeld voor adviesdoeleinden. Individuele gebruikers zijn verantwoordelijk voor het controleren van officiële bronnen en het bepalen welke wet- of regelgeving



van toepassing is op hun vlucht. In sommige gevallen heeft DJI algemeen aanbevolen parameters (zoals een straal van 2,5 kilometer rond luchthavens) geselecteerd zonder te bepalen of deze richtlijnen overeenstemmen met de regelgeving die van toepassing is voor specifieke gebruikers.

## Definities GEO-zones

**Waarschuwszones:** Gebruikers ontvangen een waarschuwingsbericht met informatie die relevant is voor hun vlucht.

**Geavanceerde waarschuwszones:** Gebruikers ontvangen een melding van het GEO-systeem op het moment van de vlucht. Ze moeten hun vluchttraject bevestigen.

**Autorisatiezones:** Gebruikers ontvangen een waarschuwingsbericht en de vlucht is standaard verboden. Autorisatiezones kunnen worden ontgrendeld door geautoriseerde gebruikers met een door DJI geverifieerde account. Rechten om zelf te ontgrendelen moeten online worden aangevraagd. <https://www.dji.com/flysafe>

**Hoogtezones:** De vluchten zijn beperkt tot een bepaalde hoogte.

**Restrictiezones:** Vluchten zijn volledig verboden. UAV's kunnen niet in deze zones vliegen. Als u toestemming heeft gekregen om in een restrictiezone te vliegen, ga dan naar <https://www.dji.com/flysafe> of neem contact op met [flysafe@dji.com](mailto:flysafe@dji.com) om de zone te ontgrendelen.

GEO-zones van DJI hebben als doel de vliegveiligheid van de gebruiker te garanderen, maar er kan niet gegarandeerd worden dat de lokale wet- en regelgeving volledig wordt nageleefd. De gebruikers moeten voor elke vlucht de lokale wetten, voorschriften en reglementen controleren en zijn verantwoordelijk voor de veiligheid van de vlucht.

Alle intelligente vluchtfuncties zullen worden beïnvloed wanneer DJI-drones in de buurt van of in GEO-zones vliegen. Dergelijke interferentie omvat, maar is niet beperkt tot, verminderde snelheid, het uitvallen van opstijgen en het beëindigen van de vlucht.

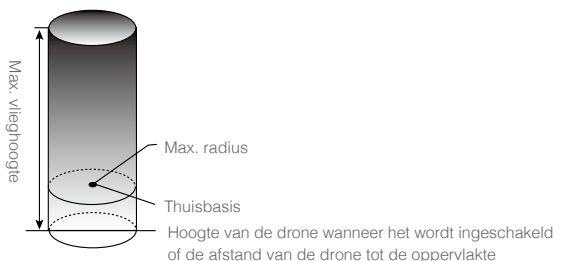
## Vlieglimieten

Operators van onbemande luchtvaartuigen (UAV) moeten zich houden aan de voorschriften van zelfregulerende organisaties zoals de Internationale Burgerluchtvaartorganisatie, de Federal Aviation Administration en hun lokale luchtvaartautoriteiten. Om veiligheidsredenen zijn vluchtlimieten standaard ingeschakeld om gebruikers te helpen deze drone veilig en legaal te besturen. Gebruikers kunnen vluchtlimieten instellen voor hoogte en afstand.


Bij gebruik met een sterk GNSS-sigitaal werken de hoogte- en afstandslimieten en GEO-zones samen om de vlucht te controleren. Met een zwak GNSS-sigitaal voorkomt alleen de firmware-hoogtelimiet dat de drone boven de 100 meter uitkomt.

### Maximale hoogte- en radiuslimieten

Gebruikers kunnen de maximale hoogte- en radiuslimieten in de app wijzigen. Na voltooiing is de vlucht van de drone beperkt tot een cilindrisch gebied dat door deze instellingen wordt bepaald. De onderstaande tabellen tonen de details van deze limieten.



Met een sterk GNSS-signaal	
Vlieglimieten	
Max. hoogte	De vlieghoogte moet lager zijn dan de vooraf ingestelde hoogte.
Max. radius	De vliegafstand moet zich binnen de max. radius bevinden.
Met een zwak GNSS-signaal	
Vlieglimieten	
Max. hoogte	De vlieghoogte moet lager zijn dan de vooraf ingestelde hoogte.
Max. radius	Geen limiet.

- 
- Als de drone naar een beperkte zone vliegt, kan het nog steeds worden bestuurd, maar de drone kan alleen in achterwaartse richting vliegen.
  - Als het vliegtuig het GNSS-signaal verliest en buiten de maximale radius vliegt, maar later het GNSS-signaal terugkrijgt, vliegt het automatisch terug binnen het bereik.
  - Laat de drone NIET dicht in de buurt van vliegvelden, snelwegen, treinstations, sporen, stadscentra of andere drukke gebieden vliegen. Zorg ervoor dat de drone te allen tijde zichtbaar is.

GEO-zone vliegbeperkingen

GEO-zone	Beschrijving
Restrictiezone	Opstijgen: De motoren van de drone kunnen niet worden gestart.
	Tijdens de vlucht: Wanneer het GNSS-signaal verandert van zwak naar sterk, start de app een aftelling van 100 seconden. Als het aftellen voorbij is, landt de drone onmiddellijk in de halfautomatische daalmodus en schakelt hij na de landing zijn motoren uit.
	Tijdens de vlucht: Wanneer de drone de grens van de restrictiezone nadert, vertraagt en zweeft het automatisch.
Vergunningszone	Opstijgen: De motoren van de drone kunnen niet worden gestart.
	Tijdens de vlucht: Wanneer het GNSS-signaal verandert van zwak naar sterk, start de app een aftelling van 100 seconden. Als het aftellen voorbij is, landt de drone onmiddellijk in de halfautomatische daalmodus en schakelt hij na de landing zijn motoren uit.
Geavanceerde waarschuwingszone	De drone vliegt normaal, maar de gebruiker moet de vliegroute bevestigen.
Waarschuwingszone	De drone vliegt normaal, maar de gebruiker ontvangt waarschuwingsberichten.
Hoogtezone	Wanneer het GNSS-signaal sterk is, kan de drone de gespecificeerde hoogte niet overschrijden.
	Tijdens de vlucht: Wanneer het GNSS-signaal verandert van zwak naar sterk zal de drone dalen en onder de hoogtelimiet zweven.

Hoogtezone	Wanneer het GNSS-signaal sterk is, nadert de drone de grens van de hoogtezone. Als hij hoger is dan de hoogtelimiet, vertraagt de drone en zweeft hij op zijn plek.
	Wanneer het GNSS-signaal verandert van zwak naar sterk, start de app een aftelling van 100 seconden. Zodra het aftellen voorbij is, zal de drone dalen en onder de hoogtelimiet zweven.
Vrije zone	De drone vliegt normaal gesproken zonder beperkingen.



Semiautomatische afdaling: Alle joystickcommando's zijn beschikbaar, behalve het acceleratiecommando en de RTH-knop tijdens de afdaling en de landing. De motoren van de drone worden na de landing automatisch uitgeschakeld. Het wordt aanbevolen om de drone vóór de halfautomatische afdaling naar een veilige locatie te vliegen.

## Omgeving radiofrequentie

1. Gebruik geen draadloze apparaten die dezelfde frequentiebanden gebruiken als de afstandsbediening.
2. Bij gebruik met meerdere drones, waaronder de T40, T20P en andere drones, moet u ervoor zorgen dat de afstand tussen de drones meer dan 10 m bedraagt om interferentie te voorkomen.
3. De gevoeligheid van de radarmodule kan worden verminderd bij het besturen van meerdere drones op korte afstand van elkaar. Ga voorzichtig te werk.
4. Wees alert als u in de buurt vliegt van gebieden met magnetische of radiostoringen. Daaronder zijn, zonder beperking, inbegrepen: hoogspanningslijnen, grote onderstations of mobiele basisstations en zendmasten. Als u dit niet doet, kan dit ten koste gaan van de transmissiekwiteit van dit product. Ook kan dit transmissiefouten veroorzaken die van invloed kunnen zijn op de vluchtrichting en nauwkeurigheid van de plaatsbepaling. De drone kan zich vreemd gedragen of onbestuurbaar worden in gebieden met te veel storing.
5. Als de RTK-dongle wordt gebruikt voor veldplanning, moet de module worden losgekoppeld van de afstandsbediening nadat de planning is voltooid. Anders beïnvloedt dit de communicatieprestaties van de afstandsbediening.

## Gebruik van lancerings- en herstelapparatuur

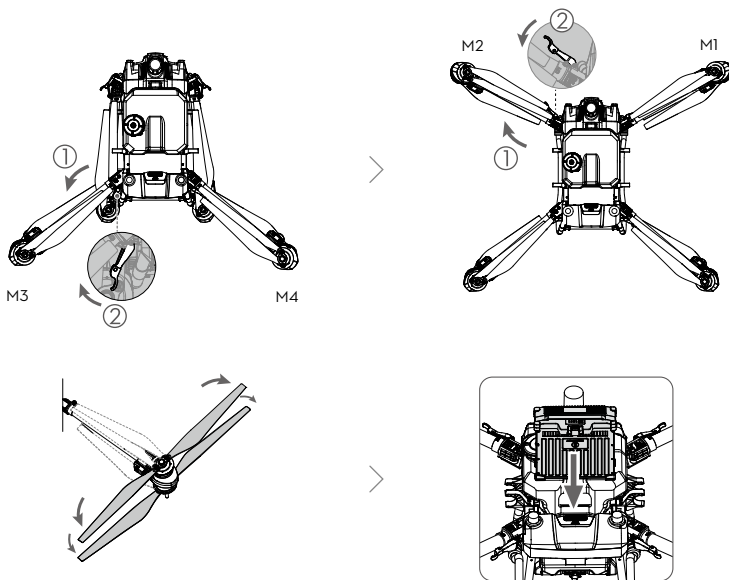
Niet van toepassing.

## Afstand tot besturingsstation

Bij het opstijgen of landen moet de drone zich op meer dan 10 m afstand van de afstandsbediening en de operator bevinden om de veiligheid te waarborgen. Houd de drone te allen tijde in de zichtlijn.

## Montage van systeem

### Vorbereiding van de drone



1. Vouw de M3- en M4-armen uit en maak de twee armvergrendelingen vast. Voorkom dat uw vingers bekneld raken.
2. Vouw de M1- en M2-armen uit en maak de twee armvergrendelingen vast. Voorkom dat uw vingers bekneld raken.
3. Klap de propellerbladen uit.
4. Plaats de Intelligent Flight Battery in de drone totdat u een klik hoort.

De T40 maakt gebruik van de T40 Intelligent Flight Battery (model: BAX601-30000mAh-52.22V), terwijl de T20P gebruik maakt van de T20P Intelligent Flight Battery (model: BAX601-13000mAh-52.22V). Controleer de accu en laad deze op op basis van de vereisten in de betreffende accuhandleiding.

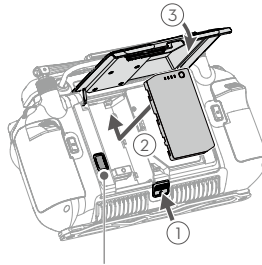
- ⚠ • Zorg ervoor dat de accu stevig in de drone is geplaatst. Plaats of verwijder de accu NIET wanneer de drone is ingeschakeld.
- Om de accu te verwijderen, houdt u de klem vast en tilt u de accu op.
- Zorg er bij het inklappen van de armen voor dat de M1- en M2-armen worden ingeklapt, gevolgd door de M3- en M4-armen, en zorg ervoor dat de armen in de opbergklemmen aan beide zijden van de drone worden geplaatst. Anders kunnen de armen beschadigd raken.

### Vorbereiding van de afstandsbediening

#### De WB37 Intelligent Battery plaatsen

Volg onderstaande instructies om de accu te monteren als u de WB37 Intelligent Battery gebruikt voor de voeding van de afstandsbediening.

1. Duw de ontgrendelknop van de achterdeksel naar het uiteinde om het achterdeksel te openen.
2. Plaats de Intelligent Battery in het compartiment en duw deze naar boven. Er klinkt een kliekgeluid om aan te geven dat de accu stevig is geïnstalleerd.
3. Sluit het achterdeksel.



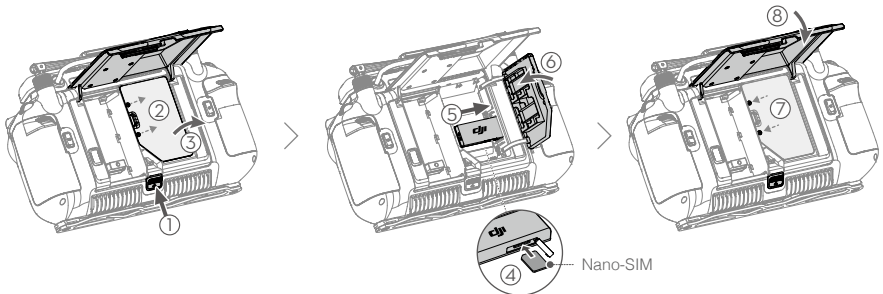
Accu-ontgrendelknop

⚠ Voor het verwijderen van de SB37-accu houdt u de batterij-ontgrendelknop ingedrukt en drukt u de accu naar beneden.

## De dongle en simkaart monteren

- ⚠ • Dongle-gerelateerde functies worden in sommige landen of regio's niet ondersteund. Houd u aan de lokale wet- en regelgeving.
- Gebruik alleen een door DJI goedgekeurde dongle (naam: DJI mobiele dongle (LTE USB Modem), model: IG830/IG830E).
- De dongle en de nano-simkaart geven de afstandsbediening toegang tot specifieke netwerken en platformen, zoals DJI Agras Intelligent Cloud. Zorg ervoor dat je ze op de juiste manier gebruikt. Anders is de netwerktoegang niet beschikbaar.

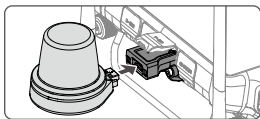
1. Druk op de ontgrendelknop van het achterdeksel om het achterdeksel ① te openen. Verwijder de schroeven ② en open het deksel van het donglecompartiment ③.
2. Plaats de nano-simkaart in de dongle ④. Steek de dongle in de USB-C-connector in het donglecompartiment ⑤. Sluit het deksel van het donglecompartiment ⑥.
3. Breng de schroeven ⑦ weer aan. Sluit het achterdeksel ⑧.



## Montage van de RTK-dongle

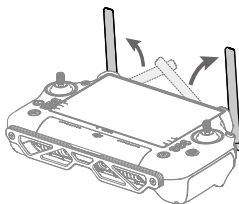
Wanneer u punten toevoegt met de afstandsbediening om het werkgebied te plannen, sluit u de RTK-dongleconnector (voor DJI RC Plus) en de RTK-dongle aan op de afstandsbediening voor een nauwkeurigere positionering.

1. Monteer de RTK-dongleconnector op de USB-A-poort op de afstandsbediening en draai de twee schroeven vast.
2. Monteer de RTK-dongle op de RTK-dongleconnector.



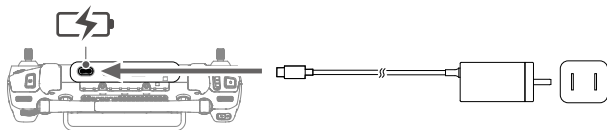
## De antennes verstellen

Til de antennes op en stel ze af. De signaalsterkte van de afstandsbediening wordt beïnvloed door de positie van de antennes.



## De interne accu activeren

De accu moet voor het eerste keer gebruik eerst worden opgeladen. Sluit de 65W draagbare oplader aan op de USB-C-poort op de afstandsbediening en sluit de oplader aan op een stopcontact. De leds van het accuniveau beginnen te knipperen om aan te geven dat de interne accu is geactiveerd.



## Checklist ter voorbereiding van de vlucht

1. Zorg ervoor dat de afstandsbediening en drone-accu volledig zijn opgeladen. De benodigde pesticiden adequaat zijn.
2. Zorg ervoor dat de spuittank en de Intelligent Flight Battery stevig op hun plaats zitten.
3. Zorg ervoor dat alle onderdelen stevig zijn gemonteerd.
4. Zorg ervoor dat alle kabels goed en stevig zijn aangesloten.



5. Zorg ervoor dat de propellers goed gemonteerd zijn, dat er geen vreemde voorwerpen in of op de motoren en propellers zitten, dat de propellerbladen en armen uitgekapt zijn en dat de armvergrendelingen goed vastzitten.
6. De FPV-camera en het binoculaire zichtsysteem schoon en in goede staat zijn.
7. Zorg ervoor dat het spuitsysteem op geen enkele manier geblokkeerd is.
8. Zorg ervoor dat de sprinklerslangen vrij zijn van luchtballen. Laat eventuele ballen ontsnappen, aangezien deze de werking van de sprinkler kunnen beïnvloeden.

## Starten van het systeem



1. Druk op de aan-/uitknop op de afstandsbediening en houd vervolgens de knop ingedrukt om de afstandsbediening in te schakelen. Zorg ervoor dat DJI Agras open is.
2. Druk de aan-/uitknop op de Intelligent Flight Battery in en houd vervolgens ingedrukt om de drone in te schakelen.
3. Controleer het startscherm in DJI Agras om er zeker van te zijn dat de drone is verbonden met de afstandsbediening.
4. Als u RTK gebruikt voor positionering, zorg er dan voor dat de RTK-signaalbron correct is ingesteld (D-RTK 2 mobiel station of netwerk-RTK-service). Ga naar Bedieningsweergave in de app, tik op  en selecteer RTK om te bekijken en in te stellen.  
Stel de RTK-signaalbron in op Geen als RTK-positionering niet in gebruik is. Anders kan de drone niet opstijgen als er geen differentiële gegevens zijn.
5. Wacht tot satellieten worden doorzocht, zorg dat er een sterk GNSS-signaal is en zorg ervoor dat de koersmeting van de drone met de dubbele antennes gereed is. (Als de dubbele antennes niet klaar zijn na een langere periode wachten, verplaats de drone dan naar een open gebied met een sterk GNSS-signaal.)

## De debietmeter kalibreren

Zorg ervoor dat u de debietmeter kalibreert voordat u hem voor het eerst gebruikt. Anders kan de werking worden beïnvloed.

1. Vul het sproeireservoir met ongeveer 2 liter water.
2. Ga in de app naar Bedieningsweergave, tik op  en vervolgens op . Tik op Kalibratie aan de rechterkant van het kalibratiegedeelte van de debietmeter.
3. Tik op Kalibratie starten en de kalibratie wordt automatisch gestart. Het resultaat van de kalibratie wordt na voltooiing in de app weergegeven.
  - Na het kalibreren kunnen gebruikers doorgaan met de taak.
  - Als de kalibratie mislukt, tikt u op “?” om het probleem te bekijken en op te lossen. Kalibreer opnieuw zodra het probleem is opgelost.



Tik tijdens de kalibratie op , vervolgens op  om te annuleren. Als de kalibratie wordt geannuleerd, is de nauwkeurigheid van de debietmeter gebaseerd op de gegevens voordat de kalibratie werd gestart.

## Wanneer opnieuw kalibreren

1. Gebruik van een vloeistof met een andere viscositeit.
2. De fout tussen de werkelijke waarde en de theoretische waarde van het voltuigde gebied is meer dan 15%.

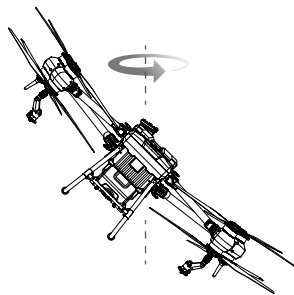
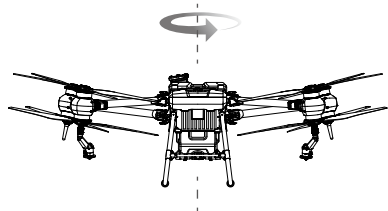
## Het kompas kalibreren



- Het is belangrijk om het kompas te kalibreren. Het kalibratieresultaat heeft invloed op de vliegveiligheid. De drone kan defect raken als het kompas niet gekalibreerd is.
- Kalibreer het kompas NIET als er kans is op sterke magnetische interferentie. Dit omvat gebieden waar bovengrondse nutsleidingen of muren met stalen versterkingen zijn.
- Draag GEEN ferromagnetische materialen bij u tijdens het kalibreren, zoals sleutels of mobiele telefoons.
- Na een geslaagde kalibratie kan het kompas abnormaal zijn wanneer u de drone op de grond plaatst. Dit kan het gevolg zijn van ondergrondse magnetische interferentie. Verplaats de drone naar een andere locatie en probeer het opnieuw.

Kalibreer het kompas wanneer de app u vraagt om dit te doen. Het wordt aanbevolen om het kompas te kalibreren met een lege tank.

1. Tik op , vervolgens op , verplaats de schuifregelaar naar beneden en selecteer Geavanceerde instellingen en vervolgens IMU- en kompaskalibratie. Tik op Kalibratie in het gedeelte kompaskalibratie.
2. Houd de drone horizontaal en draai het 360° rond een verticale as met de drone ongeveer 1,2 m boven de grond. De kalibratie is voltooid wanneer de app weergeeft dat de kalibratie is geslaagd.
3. Als de app een gekantelde drone weergeeft, geeft dit aan dat de horizontale kalibratie is mislukt. Gebruikers moeten de drone kantelen en horizontaal draaien. De kalibratie is voltooid wanneer de app weergeeft dat de kalibratie is geslaagd. Om het aantal vereiste rotaties te verminderen, moet de drone ten minste 45° worden gekanteld.



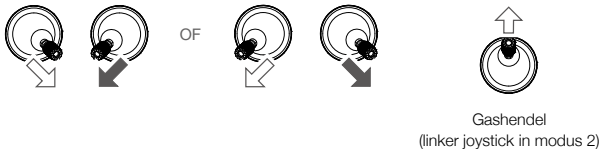
## Opstijgen/Landing

De hieronder vermelde gecombineerde joystickcommando (CSC) wordt gebruikt om de motoren te starten en stoppen. Zorg ervoor dat u de CSC in één continue beweging uitvoert. De motoren beginnen te versnellen bij een stationair toerental. Laat beide joysticks tegelijkertijd los. Stijg onmiddellijk op zodra de motoren draaien, anders kan de drone uit balans raken, afdwalen of zelfs zelf opstijgen en schade of letsel veroorzaken.



## Opstijgen

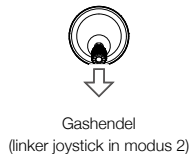
Voer een gecombineerd joystickcommando (Combination Stick Command - CSC) uit en duw de gashendel omhoog om op te stijgen.



## Landen

Trek, om te landen, de gashendel naar beneden om te dalen totdat de drone de grond raakt. Er zijn twee methoden om de motoren te stoppen.

Methode 1: duw na het landen van de drone de linker joystick omlaag en houd deze vast. De motoren stoppen na drie seconden.



Methode 2: als de drone geland is, duwt u de gasjoystick naar beneden waarna u dezelfde CSC uitvoert die gebruikt werd om de motoren te starten. Laat beide joysticks los zodra de motoren zijn gestopt.


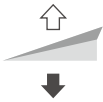








- Draaiende propellers kunnen gevaarlijk zijn. Blijf uit de buurt van draaiende propellers en motoren. Start de motoren NIET in krappe ruimten of wanneer er mensen in de buurt zijn.
- Behoud de controle over de afstandsbediening zolang de motoren draaien.
- Stop de motoren NIET tijdens de vlucht, tenzij in een noodsituatie waar dit het risico op schade of letsel vermindert.
- Het wordt aanbevolen om methode 1 te gebruiken om de motoren te stoppen. Bij gebruik van Methode 2 om de motoren te stoppen, kan de drone omrollen als deze niet volledig aan de grond is gezet. Gebruik methode 2 met de nodige voorzichtigheid.
- Schakel na de landing de drone uit voordat u de afstandsbediening uitschakelt.

## Cruise-/manoeuvrevlucht

### Bediening van de drone

In dit hoofdstuk wordt uitgelegd hoe de oriëntatie van de drone via de afstandsbediening kan worden geregeld. De bediening kan worden ingesteld op modus 1, modus 2 of modus 3. De volgende beschrijving gebruikt bijvoorbeeld modus 2:

Afstandsbediening (modus 2)	Drone (● geeft neusrichting aan)	Opmerkingen
<p>Linker joystick</p> 		<p><b>Gashendel:</b> Beweeg de linker joystick verticaal om de hoogte van de drone te regelen.</p> <p>Duw omhoog om te stijgen en omlaag om te dalen. Gebruik de linker joystick om op te stijgen wanneer de motoren stationair draaien. De drone zal op zijn plaats zweven als de joystick in het midden staat. Hoe verder de joystick van het midden wordt weggeduwd, hoe sneller de drone van hoogte verandert.</p>
<p>Linker joystick</p> 		<p><b>Yaw-joystick (giering):</b> Beweeg de linker joystick horizontaal om de koers van de drone te regelen.</p> <p>Duw naar links om de drone tegen de klok in te draaien en duw naar rechts om met de klok mee te draaien. De drone zal op zijn plaats zweven als de joystick in het midden staat. Hoe verder de joystick van de middenpositie wordt weggeduwd, hoe sneller de drone zal draaien.</p>
<p>Rechter joystick</p> 		<p><b>Pitch-joystick (hellingshoek):</b> Beweeg de rechter joystick verticaal om de hellingshoek van de drone te regelen.</p> <p>Duw omhoog om voorwaarts te vliegen en duw naar beneden om achterwaarts te vliegen. De drone zal op zijn plaats zweven als de joystick in het midden staat. Duw de joystick verder voor een grotere hellingshoek en een snellere vlucht.</p>
<p>Rechter joystick</p> 		<p><b>Rolstick:</b> Beweeg de rechter joystick horizontaal om de rol van de drone te regelen.</p> <p>Duw de joystick naar links om naar links te vliegen en naar rechts om naar rechts te vliegen. De drone zal op de plaats zweven als de joystick in het midden staat. Duw de joystick verder voor een grotere rol en een snellere vlucht.</p>

## Vliegstanden

De drone vliegt standaard in de N-stand (Normaal). Gebruikers kunnen schakelen tussen vluchtmodi door de schakelaar voor de vluchtmodus op de afstandsbediening in te schakelen wanneer de A-modus is ingeschakeld in de app.

**N-modus/F-modus (normaal):** De drone maakt gebruik van GNSS of de RTK-module voor de plaatsbepaling. Wanneer het GNSS-sigitaal sterk is, gebruikt de drone GNSS voor de plaatsbepaling. Wanneer de RTK-module is ingeschakeld en de differentiële datatransmissie sterk is, zorgt deze voor een positionering op centimeterniveau. Het zal terugkeren naar de A-modus wanneer het GNSS-sigitaal zwak is of wanneer het kompas interferentie ondervindt.

**S-modus (toegewezen aan A-modus, attitude):** GNSS wordt niet gebruikt voor de plaatsbepaling en de drone kan alleen met behulp van de barometer hoogte houden. De vliegsnelheid in de A-stand is afhankelijk van de omgeving, zoals de windsnelheid.

### Waarschuwing attitudemodus



In de A-stand kan de drone zichzelf niet positioneren en wordt deze gemakkelijk nadelig beïnvloed wordt door de omgeving, wat kan resulteren in horizontaal schakelen. Gebruik de afstandsbediening om de drone te positioneren.

Het manoeuvreren van de drone in de A-stand kan lastig zijn. Vermijd vliegen in besloten ruimten of in gebieden waar het GNSS-sigitaal zwak is. Anders schakelt de drone over op de A-modus, wat kan leiden tot mogelijke vluchtrisico's. Land de drone zo snel mogelijk op een veilige plaats.

## Mapping-bedieningsmodi


Nadat de grenspunten van het taakgebied zijn toegevoegd, produceert de app automatisch een taakroute. De drone voert de mapping-bediening uit langs de route en maakt foto's voor het mapping-taakgebied. De app reconstrueert een HD-kaart met behulp van de foto's na de vlucht, zodat gebruikers een veld op de HD-kaart kunnen plannen.



### Bedieningsprocedure

1. Ga in de app naar Bedieningsweergave, tik op de modusschakelaarknop linksboven en selecteer Route-mapping in het deelvenster Mapping.
2. Tik op  rechtsonder in het scherm en selecteer Gebiedsroute of Grensroute. In Gebiedsroute worden mapping en reconstructie uitgevoerd voor het hele taakgebied om gebruikers te helpen de huidige status van het gebied te controleren. In Grensroute worden mapping en reconstructie alleen voor de grens van het taakgebied uitgevoerd, wat korter duurt.
3. Tik op  in het midden van het rechterscherm om de modus voor het toevoegen van punten te selecteren. Dradenkruis is standaard ingesteld.
4. Sleep de kaart en tik op Add om een punt toe te voegen op een positie van de dradenkruisen.




Als Punt toevoegen met RC of Punt toevoegen met drone is geselecteerd, loopt u met de afstandsbediening naar de gewenste positie of vliegt u de drone naar de gewenste positie en tikt u op Toevoegen.

5. Grenspunten bewerken: Tik op het toegevoegde grenspunt om het te selecteren en sleep vervolgens om het punt te verplaatsen. Tik tweemaal om te verwijderen.
6. De routerichting aanpassen:
  - a. Versleep het pictogram  bij de route om de vliegrichting van de geplande route aan te passen. Tik op het pictogram om het menu Fijnafstelling weer te geven en aan te passen.


- b. Tik op een van de grenzen om deze te selecteren en tik vervolgens tweemaal om de routerichting uit te lijnen met de geselecteerde grens.
7. Tik op  om op te slaan.
8. Tik op  en verplaats de schuifregelaar om de drone te starten. De drone vliegt automatisch langs de route om de mapping-taak uit te voeren. Controleer de voortgang rechtsboven van het scherm in de app.
9. De drone voltooit de vlucht en landt. Wacht tot de reconstructie voltooid is. De gereconstrueerde kaart wordt op de oorspronkelijke kaart weergegeven.



- Als de mapping-bediening wordt gepauzeerd of gestopt tijdens de vlucht en er een nieuw mapping-veld wordt toegevoegd, kunnen gebruikers alleen de gepauzeerde of gestopte bediening in de bedieningslijst bekijken en kan de bediening niet worden hervat.
- Als de gebruiker een mapping-bediening verlaat tijdens de reconstructie, selecteert u de bediening in de lijst met bedieningen en tikt u op  om de reconstructie opnieuw te starten.

## Toepassing reconstructieresultaat

### Veldplanning

Tik na de reconstructie op Veld plannen om een veld op de HD-kaart te plannen. De stappen zijn hetzelfde als het plannen van een veld in de modus Routebediening. Gebruikers kunnen ook op  tikken om de huidige selectie te annuleren en een nieuwe toewijzingsbewerking te starten.

### Veld identificeren

1. Nadat de reconstructie is voltooid, tikt u op Veld identificeren. De app identificeert en markeert de grens van velden en obstakels.
2. Wanneer aanpassing voor de grens van een veld vereist is, tikt u op om het veld te selecteren en tikt u op Grensinstellingen om de grenspunten te bewerken, zoals het aanpassen van de puntpositie en het toevoegen van punten. De bedieningen zijn hetzelfde als het bewerken van een veld in de modus Routebediening. Tik na het bewerken op Bevestigen.
3. Pas indien nodig de grens voor andere velden aan.
4. Als de identificatieresultaten voldoen aan de bijbehorende bewerkingsscenario's, selecteert u een of meerdere velden en tikt u op Opslaan om de velden op te slaan in de veldlijst in Routebedieningen. Gebruikers kunnen de velden eenvoudig gebruiken in de modus Routebediening.



## Bedieningsmodi spuiten

De bedieningsmodi voor spuiten zijn Route, A-B Route, Handmatig, Handmatig Plus en Fruitboom. Gebruik de modusschakelaarknop in de app om tussen modi te schakelen. Selecteer de gewenste spuitmodus volgens de gebruiksscenario's.



### Bedieningsmodus Route

In de modus Routebediening produceert de app, na het plannen van een veld, het toevoegen van obstakels en het instellen van parameters, op intelligente wijze een taakroute op basis van de input van de gebruiker. Pas een bediening toe en start deze, de drone vliegt automatisch langs de taakroute. Zodra voorschriftkaarten zijn toegevoegd nadat een bediening is toegepast, voert de drone bemesting met variabele snelheid uit volgens de informatie in de kaarten. De drone ondersteunt de routebepaling en hervatting van de vluchtuivoering, evenals de hoogtestabilisatie- en obstakelvermijdingsfuncties van het binoculaire zichtsysteem en actieve fase array-radars. Gebruik de app om de spuithoeveelheid en vliegsnelheid aan te passen. De bedieningsmodus Route wordt aanbevolen voor grote spuitgebieden.

## Veldplanning


1. Ga in de app naar Bedieningsweergave, tik op de modusschakelaarknop linksboven en selecteer Route in het deelvenster Landbouw.
2. Tik op  rechtsonder en tik op  in het midden van het rechterscherm om de modus voor het toevoegen van punten en het type punt te selecteren. De volgende beschrijving gebruikt Dradenkruis als voorbeeld.
3. Grenspunten toevoegen: Selecteer Grenspunt als het type punt, versleep de kaart en tik op Toevoegen om een punt bij het dradenkruis toe te voegen.



- Een nauwkeurigere kaart is vereist om punten toe te voegen met behulp van het dradenkruis. Het wordt aanbevolen om de HD-kaart die is gereconstrueerd in een afbeeldingsbewerking te gebruiken of een kaartbron te selecteren in HD-tweelaags kaart in ... onder  om de nauwkeurigheid van de toegevoegde punten te verbeteren.
- Als Punt toevoegen met RC is geselecteerd, loopt u met de afstandsbediening naar de gewenste positie en tikt u op Toevoegen. Als de RTK-dongle op de afstandsbediening is gemonteerd om punten toe te voegen, zorg er dan voor dat RTK-plaatsbepaling is ingeschakeld. Ga naar , tik op RTK om de RTK-signaalbron te selecteren en voltooi de configuratie. Wacht tot de systeemstatusbalk linksboven op het scherm groen wordt, wat aangeeft dat de RTK-plaatsbepaling in gebruik is.
- Als Punt toevoegen met drone is geselecteerd, vlieg de drone dan naar de gewenste positie en tik op Toevoegen.

4. Markeer eventuele obstakels:

Gebruik een van de twee onderstaande methoden om obstakels in of buiten een doelveld te markeren. Obstakels die tijdens de veldplanning buiten het taakgebied zijn gemarkeerd, worden vermeden bij het plannen van een verbindingroute voor Verbindingsrouting. Raadpleeg Verbindingsrouting voor meer informatie.

- ① Selecteer Obstakel als het type punt, versleep de kaart en tik op Toevoegen om een punt bij het dradenkruis toe te voegen.
  - ② Selecteer Rond als het type punt. Er verschijnt een rode cirkel op de kaart. Tik op het midden van de cirkel om het obstakel te selecteren en sleep om de positie aan te passen. Selecteer het rode punt op de omtrek van het obstakel en sleep om de radius aan te passen.
5. Tik op , geef het veld een naam, kies de bijsnijding en sla op. Het nieuw toegevoegde veld wordt weergegeven in de lijst met velden.

## Veld bewerken

Selecteer een veld in de lijst met velden en tik op  om naar de modus Bewerken te gaan.

1. Grenspunten bewerken


Verplaatsen: Tik en sleep om het punt te verplaatsen.

Verwijderen: Tik tweemaal om een punt te verwijderen.

2. Obstakels bewerken

Tik op het obstakel om het te selecteren en te bewerken.

Voor veelhoekige obstakels volgt u de instructies Grenspunten bewerken om de toegevoegde punten rond het obstakel te bewerken. Voor cirkelvormige obstakels tikt u op het midden van de cirkel om het obstakel te selecteren en sleept u om de positie aan te passen. Selecteer het rode punt op de omtrek van het obstakel en sleep om de radius aan te passen.

3. Gebruikers kunnen meer grenspunten of obstakels toevoegen. De stappen zijn hetzelfde als voor veldplanning.
4. Tik op  om op te slaan.

### Het uitvoeren van een bewerking

1. Plaats de drone op een open, vlakke ondergrond met de achterkant van de drone naar u toe gericht. Schakel de afstandsbediening en de drone in.
2. Tik op Start op het startscherm van de app om Bedieningsweergave te openen. Tik op de modusschakelaarknop linksboven en selecteer Route in het deelvenster Landbouw.
3. Tik op  aan de linkerkant en selecteer een veld in de lijst met velden.
4. Tik op  om het veld opnieuw te bewerken.
5. Tik op  om het veld toe te passen.
6. Bedieningsinstellingen

Stel parameters in op het tabblad Taak in het menu aan de linkerkant van het scherm. Gebruikers kunnen een sproeijsjabloon selecteren of de spuithoeveelheid, vliegsnelheid, lijnafstand (de afstand tussen twee aangrenzende lijnen) en hoogte boven de vegetatie dienovereenkomstig instellen.

Als Automatische aanpassing van de routeafstand is ingeschakeld in Geavanceerde instellingen onder Drone-instellingen, wordt automatische lijnafstelling toegepast nadat de gebruiker de waarde van de lijnafstand heeft aangepast. Dit past de route aan zodat deze beter aansluit op het taakgebied. De weergegeven afstandswaarde kan enigszins afwijken van de invoer van de gebruiker.

### 7. Route-instellingen

De app produceert automatisch een taakroute nadat het veld is toegepast. Het groene punt op de route geeft het beginpunt aan, terwijl het gele punt het eindpunt aangeeft. De route-instellingen zijn als volgt.

Routerichting:

- a. Versleep het pictogram  bij de route om de vliegrichting van de geplande route aan te passen. Tik op het pictogram om het menu Fijnaafstelling weer te geven en aan te passen.
- b. Tik op een van de grenzen om deze te selecteren en tik vervolgens tweemaal om de routerichting uit te lijnen met de geselecteerde grens.


Beginpunt: Tik rechts op Beginpunt, selecteer een grenspunt en bevestig. Het beginpunt van de route verandert in een locatie dicht bij het geselecteerde grenspunt.

Verbindingspunt: Versleep de kaart en tik op Verbindingspunt aan de rechterkant om een verbindingspunt aan het dradenkruis toe te voegen. Verbindingspunten en Verbindingsroutering kunnen worden gebruikt om de verbindingsroute aan te passen om obstakels te omzeilen die niet zijn gemarkeerd tijdens veldplanning. Raadpleeg de onderstaande beschrijvingen voor meer informatie over de Verbindingsroutering.

Offset corrigeren: Tik op Offset corrigeren en pas de routepositie aan met de knoppen voor fijnaafstelling.

### 8. Voorschriftkaarten toevoegen

Tik op  in het veld en selecteer een voorschriftkaart uit de lijst voor een voorbeeld. Elk gebied van het veld op de kaart wordt weergegeven in een kleur die overeenkomt met de hoeveelheid materiaal die moet worden gespoten of verstrooit. Tik op OK om de geselecteerde voorschriftkaart op het veld toe te passen.

9. Tik op , controleer de dronestatus en taakinstellingen, stel een geschikte Connection Routing/RTH Altitude in en verplaats de schuifregelaar om de drone op te laten stijgen. De drone voert de taak automatisch uit.



- De hoogte en snelheid van de Verbindingsrouting en de RTH kunnen worden aangepast onder Automatisch controleren vóór de taak en Drone-instellingen. Als het op de ene locatie wordt aangepast, wordt het ook op de andere locatie automatisch bijgewerkt.
- Gebruikers kunnen Hoogte verbindingroute in- of uitschakelen in Automatische controle vóór de taak of Drone-instellingen. Indien ingeschakeld, vliegt de drone naar het eerste navigatiepunt op de vooraf ingestelde hoogte van de Verbindingsroute en keert het terug naar de vliegroute met deze hoogte nadat de vlucht is gepauzeerd en hervat. Wanneer de drone uitgeschakeld is, komt het aan op het eerste navigatiepunt met de vooraf ingestelde hoogte boven de vegetatie.



- Stijg alleen op in open ruimtes en stel een geschikte automatische starthoogte in, afhankelijk van de gebruiksomgeving.
- De bediening wordt automatisch geannuleerd als de motoren worden gestart voordat de bediening wordt gestart. U moet de bediening in de takenlijst oproepen.
- Zodra de drone is gestart, vliegt het naar het beginpunt van de route en vergrendelt het de koers in de richting van het eerste keerpunt voor de duur van de vliegroute. Tijdens het gebruik kunnen gebruikers de koers van de drone niet regelen via de joystick.
- De drone spuit niet tijdens het vliegen langs de afstand tussen de routes, maar spuit automatisch tijdens het vliegen langs de rest van de route. Gebruikers kunnen de spuihoeveelheid, vliegsnelheid en hoogte boven de vegetatie in de app aanpassen.
- Een bediening kan worden gepauzeerd door de joystick iets te verplaatsen. De drone zal zweven en het onderbrekingspunt registreren, daarna kan de drone handmatig worden bediend. Om de bediening voort te zetten, selecteert u deze opnieuw uit de uitvoertag in de veldlijst. De drone keert dan automatisch terug naar het onderbrekingspunt en hervat de bediening. Let op de veiligheid van de drone wanneer u terugkeert naar een onderbrekingspunt.
- Gebruikers kunnen de actie die de drone zal uitvoeren nadat de taak in de app is voltooid, instellen.

## Verbindingsrouting



**Verbindingsrouting:** verwijst naar de procedure waarbij de drone van de huidige positie naar de taakroute vliegt. Alleen beschikbaar in de bedieningsmodi Route en Fruitboom.

Verbindingsrouting brengt de drone van de huidige positie terug naar de taakroute en worden obstakels die tijdens de veldplanning buiten het taakgebied zijn gemarkeerd, automatisch vermeden. Gebruikers kunnen verbindingpunten toevoegen, waar de drone doorheen moet vliegen op de verbindingroute om de obstakels te omzeilen die tijdens de veldplanning niet zijn gemarkeerd.

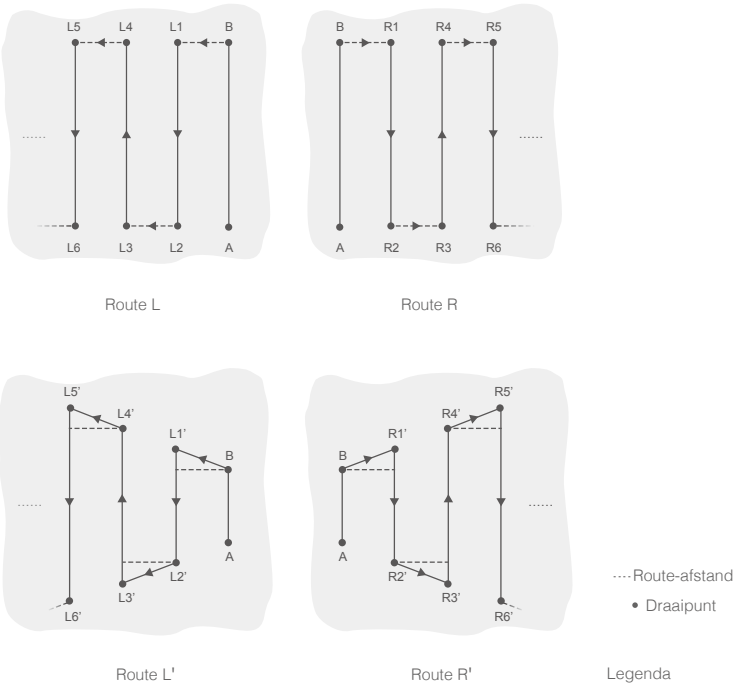
1. Het wordt aanbevolen om tijdens de veldplanning alle obstakels binnen of buiten het taakgebied te markeren. Na het invoeren of hervatten van een bewerking, wordt de verbindingroute berekend door Verbindingsrouting automatisch op de kaart weergegeven.
2. Versleep de kaart om het dradenkruis uit te lijnen met de gewenste positie en tik op Verbindingspunt om een verbindingpunt in de dradenkruispositie toe te voegen.
3. Voer een bediening uit en de drone vliegt langs de verbindingroute, inclusief door alle verbindingpunten die onderweg zijn gemarkeerd.

Bedieningsmodus A-B-route

In de bedieningsmodus A-B-route vliegt de drone langs een vooraf geplande route. Hervatting van de bediening en gegevensbescherming zijn beschikbaar, evenals de hoogtestabilisatie- en obstakelvermijdingsfuncties van het binoculaire zichtstelsel en actieve fase array-radars. Gebruik de app om de vliegsnelheid en spuihoeveelheid aan te passen. De bedieningsmodus A-B-route wordt aanbevolen voor grote, driehoekige of rechthoekige spuitgebieden.

Bedieningsroute

De drone vliegt langs een geplande vierkante zigzagroute na het vastleggen van keerpunten A en B. Onder optimale werkomstandigheden is het vermijden van obstakels mogelijk en behoudt de drpme dezelfde afstand tot de vegetatie. De lengte van de stippellijnen, routeafstand genoemd, kan in de app worden aangepast. Als gebruikers de koers voor de punten A en B aanpassen nadat de punten zijn vastgelegd, veranderen de draaihoeken voor de draaipunten van de bedieningsroute volgens de vooraf ingestelde koers voor de punten A en B. De vorm van de bedieningsroute verandert ook, bijvoorbeeld als Route L' en Route R' in de onderstaande afbeelding.



Bedieningsprocedure



- Houd de drone te allen tijde in de zichtlijn.
- Zorg ervoor dat het GNSS-signaal sterk is. Anders kan de bedieningsmodus A-B-route onbetrouwbaar zijn.



Zorg ervoor dat u de gebruiksomgeving inspecteert voordat u vliegt.



Zorg ervoor dat de GNSS-signalen sterk zijn en dat het scherm Klaar om te vertrekken (GNSS) of Klaar om te vertrekken (RTK) weergeeft.

1. Bedieningsmodus A-B-route openen

Ga in de app naar Bedieningsweergave, tik op de modusschakelaarknop linksboven en selecteer A-B-route.

2. De bedieningsparameters instellen

In de parameterinstellingen aan de linkerkant van het scherm kunnen gebruikers een spuitsjabloon selecteren of de spuithoeveelheid, vliegsnelheid, lijnafstand en hoogte boven de vegetatie dienovereenkomstig instellen.

3. Punten A en B in volgorde registreren

Vlieg de drone naar het beginpunt, afgebeeld als punt A of B, zweef en tik op punt A of B op het scherm of druk op de vooraf ingestelde aanpasbare knop op de afstandsbediening. Punt A of B verschijnt op de kaart nadat deze is geregistreerd. Als de koers voor punt A of B moet worden aangepast, moet de koers voor punt A worden aangepast nadat punt A is geregistreerd en kunnen gebruikers punt B registreren en de koers voor punt B aanpassen.



- De drone spuit automatisch wanneer het van punt A naar punt B vliegt.
- Punten A en B kunnen niet worden geregistreerd als de sproeitank leeg is of de vliegsnelheid van de drone hoger is dan 0,4 m/s.
- Zorg ervoor dat u punt A vóór punt B registreert en dat de afstand tussen punt A en B meer dan 1 m bedraagt.
- Gebruikers kunnen de positie van punt A of B niet aanpassen nadat ze zijn geregistreerd. Start een nieuwe bediening A-B-route als aanpassing van punt A of B vereist is.
- Voor optimale prestaties wordt aanbevolen om de richting van punt A tot B parallel te houden aan één kant van het veelhoekige spuitgebied.


4. Instelhoek voor punt A en B

Nadat punt A of B is geregistreerd, tikt u op Koers A of B aanpassen op het scherm en verplaatst u de yaw-joystick op de afstandsbediening. De koers van de drone komt overeen met de koers naar punt A of B die wordt aangegeven door een stippellijn op het scherm. Tik nogmaals op Koers A of B aanpassen om de huidige koers voor punt A of B in te stellen. Er zijn hoeklimieten voor het aanpassen van de koers voor punt A of B. Let op eventuele aanwijzingen in de app wanneer u deze gebruikt.



- De koers voor punt A of B kan niet worden ingesteld wanneer de draaisnelheid van de koers van de drone hoger is dan 15°/s.

5. Selecteer de route

Nadat punt A en B zijn geregistreerd, produceert de app standaard route R of route R'. Tik op  om over te schakelen naar Route L of Route L'.

6. Het uitvoeren van een bewerking

Tik op  en verplaats de schuifregelaar om de bediening te starten.



- Gebruikers kunnen de spuihoeveelheid, vliegsnelheid en hoogte boven de vegetatie tijdens de bediening aanpassen terwijl de afstand tussen de lijnen niet kan worden aangepast.
  - Gebruikers kunnen tijdens de bediening de koers van de drone niet besturen via de joystick.
  - Wanneer de joysticks worden gebruikt om de drone te besturen in de bedieningsmodus A-B-route, schakelt de drone automatisch over naar de bedieningsmodus Handmatig, voltooit de drone het bijbehorende vluchtgedrag en blijft dan zweven. Tik op Hervatten op het scherm om de bediening te hervatten. De drone hervat het vliegen langs de vliegroute. Raadpleeg Hervatting bediening voor meer informatie.
  - Hoewel de koers van de drone niet kan worden aangepast, gebruikt u de joysticks om obstakels te vermijden als de functie voor het vermijden van obstakels van de radarmodule is uitgeschakeld. Raadpleeg Handmatige obstakelvermijding voor meer informatie.
  - Tijdens de bediening spuit de drone geen vloeistof terwijl het langs de route parallel aan de lijn van A naar B vliegt, maar spuit het automatisch vloeistof terwijl het langs de andere delen van de route vliegt.
- 

### Bedieningsmodus Handmatig

Tik op de modusschakelaarknop linksboven in de app en selecteer M om naar de bedieningsmodus Handmatig te gaan. In deze modus kunt u alle bewegingen van de drone regelen, vloeistof spuiten via de spuitknop van de afstandsbediening en de spuitsnelheid aanpassen via de draaiknop. Raadpleeg Het spuitsysteem bedienen voor meer informatie. De bedieningsmodus Handmatig is ideaal wanneer het werkgebied klein is.

### Bedieningsmodus Handmatig Plus

Tik op de modusschakelaarknop linksboven en selecteer M+ om naar de bedieningsmodus Handmatig Plus te gaan. In deze modus is de koers vergrendeld en kunnen alle andere bewegingen handmatig worden geregeld. Gebruikers kunnen de M+ koersvergrendeling uitschakelen in de parameterinstellingen. Gebruik de knoppen in de app om de drone naar links of rechts te sturen. Onder optimale werkomstandigheden behoudt de radarmodule de spuitafstand tussen de drone en de vegetatie als de hoogtestabilisatiefunctie is ingeschakeld. Bediening Handmatig Plus is ideaal voor onregelmatig gevormde werkgebieden.

1. In de parameterinstellingen aan de linkerkant kunnen gebruikers een spuitsjabloon selecteren, de spuihoeveelheid, vliegsnelheid, lijnafstand en hoogte boven de vegetatie instellen en de koers vergrendelen.
  2. Tik op  en verplaats de schuifregelaar om de drone te starten.
  3. Tik op de bijbehorende knoppen in de app en de drone vliegt naar links of rechts op de vooraf ingestelde afstand voor lijnafstand. De drone spuit automatisch wanneer het vooruit, achteruit of diagonaal versnelt, maar spuit niet wanneer het zijwaarts vliegt.
- 



Tijdens een bediening kunnen gebruikers de spuihoeveelheid, vliegsnelheid en hoogte boven de vegetatie aanpassen, maar niet de lijnafstand.

---




### Bedieningsmodus Fruitboom

Gebruikers kunnen informatie over Fruitboom-bedieningen verkrijgen door deze te downloaden van DJI Agras Intelligent Cloud of te importeren van een microSD-kaart en de bediening gebruiken in de bedieningsmodus Fruitboom.

## **Informatie over Fruitboom-bedieningen downloaden/importeren**

1. Downloaden vanuit DJI Agras Intelligent Cloud: Ga naar het startscherm in de DJI Agras-app en tik op  om het taakbeheerscherm te openen. Tik op  en selecteer de gewenste Fruitboom-bedieningen in het pop-upvenster en download.
2. Importeren vanaf de microSD-kaart: Plaats de microSD-kaart met de planningsgegevens van DJI Terra in de microSD-kaartsleuf op de afstandsbediening. Ga vervolgens naar het startscherm van DJI Agras. Selecteer de gegevens in het pop-upvenster en importeer deze. Om de gegevens te bekijken, gaat u naar  taakbeheer op het startscherm.
3. De gedownloade of geïmporteerde bewerkingen worden weergegeven in de bewerkingslijst in de bedieningsmodus Fruitboom.

## **Het uitvoeren van een bewerking**

1. Plaats de drone op een open, vlakke ondergrond met de achterkant van de drone naar u toe gericht. Schakel de afstandsbediening en de drone in.
2. Tik op Start in het startscherm van de app om Bedieningsweergave te openen. Tik op de modusschakelaarknop linksboven van het scherm en selecteer Fruitboom in het deelvenster Landbouw.
3. Tik op  aan de linkerkant en selecteer de bediening in de bedieningslijst.
4. Tik op  om de bediening toe te passen.
5. Bedieningsinstellingen  
 Stel in de parameterinstellingen aan de linkerkant de spuihoeveelheid of debiet, vluchtsnelheid en hoogte boven de vegetatie in.  
 Roterend spuiten kan worden in- of uitgeschakeld voor bedieningen met middelpunten van boomkruinen. Eenmaal ingeschakeld, draait de drone automatisch en spuit het pesticide spuiten wanneer het bij een centrum van boomkruinen aankomt.  
 Voor bedieningen zonder middelpunten van de boomkruin kunnen gebruikers de methode voor het berekenen van het taakgebied selecteren.
6. Verbindingspunt: Versleep de kaart en tik op Verbindingspunt aan de rechterkant om een verbindingspunt aan het dradenkruis toe te voegen. Verbindingspunten en Verbindingsroutering kunnen worden gebruikt om de verbindingsroute aan te passen om obstakels te omzeilen die niet zijn gemarkeerd tijdens veldplanning. Verbindingsroutering werkt hetzelfde als in de bedieningsmodus Route.
7. Offset corrigeren: Tik op Offset corrigeren en pas de routepositie aan met de knoppen voor fijnafstelling. Als er kalibratiepunten in de route zijn opgenomen, plaatst u de drone op een van de kalibratiepunten en tikt u op Dronepositie corrigeren.
8. Tik op , controleer de dronestatus en taakinstellingen, stel een geschikte Connection Routing/RTH Altitude in en verplaats de schuifregelaar om de drone op te laten stijgen. De drone voert de taak automatisch uit.



De hoogte en snelheid van de Verbindingsroutering en de RTH kunnen worden aangepast onder Automatisch controleren vóór de taak en Drone-instellingen. Als het op de ene locatie wordt aangepast, wordt het ook op de andere locatie automatisch bijgewerkt.



- Stijg alleen op in open ruimtes en stel een geschikte automatische starthoogte in, afhankelijk van de gebruiksomgeving.
- De bediening wordt automatisch geannuleerd als de motoren worden gestart voordat de bediening wordt gestart. U moet de bediening in de takenlijst oproepen.
- Zodra de drone is gestart, vliegt het naar het beginpunt van de route en vergrendelt het de koers in de richting van het eerste keerpunt voor de duur van de vliegroute. Tijdens het gebruik kunnen gebruikers de koers van de drone niet regelen via de joystick.
- De drone spuit niet tijdens het vliegen langs de afstand tussen de routes, maar spuit automatisch tijdens het vliegen langs de rest van de route. Gebruikers kunnen de spuihoeveelheid, vliegsnelheid en hoogte boven de vegetatie in de app aanpassen.
- Een bediening kan worden gepauzeerd door de joystick iets te verplaatsen. De drone zal zweven en het onderbrekingspunt registreren, daarna kan de drone handmatig worden bediend. Om de bediening voort te zetten, selecteert u deze opnieuw uit de uitvoertag in de veldlijst. De drone keert dan automatisch terug naar het onderbrekingspunt en hervat de bediening. Let op de veiligheid van de drone wanneer u terugkeert naar een onderbrekingspunt.
- Gebruikers kunnen de actie die de drone zal uitvoeren nadat de taak in de app is voltooid, instellen.

---

## Systeem uitschakelen

Druk op de aan-/uitknop volledig naar beneden en houd deze naar beneden om de motoren te stoppen. Druk op de aan-/uitknop en houd deze ingedrukt om de drone en de afstandsbediening uit te schakelen.

## Inspectie na de vlucht

1. Zorg ervoor dat de drone is uitgeschakeld. Verwijder de accu uit de drone en berg deze op de juiste wijze op.
2. Controleer de constructie van de drone, verwijder vuil en stof en vervang losse of beschadigde onderdelen.
3. Zorg ervoor dat er geen resten in de spuit-/strooistank en het hele spuit-/strooisysteem zitten.
4. Zorg ervoor dat de drone correct is ingeklapt voor transport.
5. Zorg ervoor dat de accuconnector van de drone schoon en droog is.

# Noodprocedures

## Algemene informatie

In dit hoofdstuk wordt uitgelegd hoe u met de drone of de afstandsbediening moet omgaan als een van de volgende noodsituaties zich voordoet.

## Motorstoring

Als een of meer motoren tijdens de vlucht uitvallen, berekent de drone de resterende voortstuwing op basis van factoren zoals de status van het voortstuwingssysteem, het gewicht van de drone en de vliegomgeving. Er kunnen twee mogelijke scenario's optreden:

1. Resterende voortstuwing is voldoende: de drone blijft in stabiele toestand vliegen met resterende voortstuwing.
2. Resterende voortstuwing is onvoldoende: de drone zal draaien en een gecontroleerde daling uitvoeren.

Daarna wordt aanbevolen dat gebruikers de drone handmatig landen en de drone onmiddellijk controleren en repareren.

## Brand

Er verschijnt een melding in de app en de vluchtcontroller zal het vermogen van de drone verminderen wanneer de temperatuur van de vluchtaccu te hoog is. De accu wordt vergrendeld voor toekomstig gebruik als deze de temperatuurdrempel tijdens de vlucht overschrijdt en kan niet opnieuw worden gebruikt na de landing.


Volg de onderstaande instructies als de vluchtaccu vlam vatten.

1. Als de accu vlam vat wanneer de accu wordt opgeladen met behulp van een accustation of generator, zorg er dan voor dat de persoonlijke veiligheid gegarandeerd is, schakel het accustation of de generator onmiddellijk uit en koppel de accu los van het oplaadapparaat. Als de accu in de drone vlam vat, zorg er dan voor dat de persoonlijke veiligheid gewaarborgd is en koppel de accu onmiddellijk los van de drone.
2. Breng de ontvlambare materialen rond de accu naar een veilige afstand van meer dan 5 m.
3. Als de brand klein is, gebruik dan materialen zoals een grote hoeveelheid zand om de locatie van de brand te bedekken en giet koud water om de accu te koelen totdat er geen rook meer wordt geproduceerd. Met behulp van brandwerende handschoenen of andere beschermende hulpmiddelen waarmee gebruikers direct contact met de accu kunnen vermijden, verplaatst u de accu naar een container met voldoende water om de accu volledig onder te dompelen en voegt u een geschikte hoeveelheid zout toe om de accu volledig te ontladen. Laat de container langer dan 72 uur op een koele plaats liggen en verwijder de accu en voer de accu af.
4. Als de brand groot is, controleer dan nogmaals of er geen ontvlambare materialen rondom de brand zijn, verleng de veiligheidsafstand tot meer dan 10 m en evacueer alle mensen in de omgeving. Wacht tot de accu leeg is en het vuur is gedoofd om verdere ongevallen te voorkomen.

## Verlies van C2-link


De drone ondersteunt de functie RTH met uitvalbeveiliging.



**Thuisbasis:** De standaard thuisbasis is de eerste locatie waar uw drone sterke GNSS-signalen ontving . Merk op dat het witte GNSS-pictogram ten minste vier balken vereist voordat het signaal sterk is.

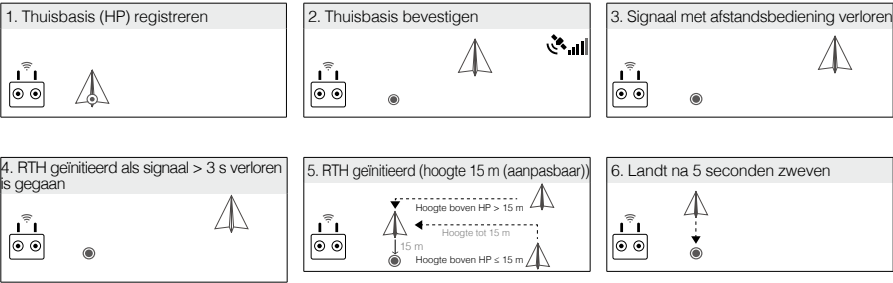
**RTH:** Terug naar thuisbasis (RTH) brengt de drone terug naar de laatst geregistreerde thuisbasis.


RTH met uitvalbeveiliging

 De drone zal terug naar de thuisbasis keren of zweven als het signaal van de afstandsbediening wegvalt. De actie kan in de app worden ingesteld. RTH met uitvalbeveiliging is alleen beschikbaar als RTH is ingesteld.



RTH met uitvalbeveiliging wordt automatisch geactiveerd als het signaal van de afstandsbediening langer dan drie seconden verloren gaat, op voorwaarde dat het beginpunt met succes is geregistreerd, het GNSS-signaal sterk is  en de RTK-module de koers van de drone kan meten. De RTH gaat verder als het signaal van de afstandsbediening wordt hersteld en gebruikers de drone kunnen besturen met de afstandsbediening. Druk eenmaal op de RTH-knop om RTH te annuleren en de controle over de drone weer over te nemen.

Illustratie van RTH



 Als RTH wordt geactiveerd tijdens route-operaties, kan de drone een vliegpad plannen voor RTH om de obstakels te omzeilen die zijn toegevoegd bij het plannen van een veld.

Veiligheidsmededelingen RTH

	De drone gaat niet over tot RTH als de RTH wordt geactiveerd wanneer de drone zich binnen een straal van 3 m van de thuisbasis bevindt, maar de afstandsbediening geeft nog steeds een waarschuwing. Verlaat RTH om de waarschuwing te annuleren.
	De drone kan niet naar de thuisbasis terugkeren wanneer het GPS-signaal zwak (het GNSS-pictogram is rood) of niet beschikbaar is.

Ontwijken van obstakels tijdens RTH

In een optimale werkomgeving is het vermijden van obstakels tijdens RTH mogelijk. Als er binnen 20 m van de drone een obstakel is, vertraagt en stopt de drone waarna deze zweeft. De drone verlaat de RTH-procedure en wacht op verdere opdrachten.

Landingsbeveiligingsfunctie

Tijdens automatisch landen wordt de landingsbeveiliging geactiveerd. De procedure is als volgt:

1. Na aankomst bij de thuisbasis daalt de drone naar een positie van 3 m boven de grond en zweeft.
2. Controleer het veld en de roljosticks om de positie van de drone aan te passen en zorg ervoor dat de grond geschikt is om te landen.

3. Trek de gashendel omlaag of volg de instructies op het scherm in de app om de drone te landen.



Bij gebruik van vaste RTK-positionering landt de drone direct in plaats van Landingsbescherming te betreden. Landingsbescherming is nog steeds beschikbaar als de drone een fruitboomroute uitvoert die is gepland met DJI Terra.

## Verlies van navigatiesystemen

Bij gebruik van vaste RTK-positionering schakelt de drone over naar GNSS als RTK niet beschikbaar is tijdens de vlucht. Als GNSS ook niet beschikbaar is, schakelt de drone automatisch over naar de Attitude (ATTI)-modus om de houding te stabiliseren en verschijnt er een melding in de app om gebruikers eraan te herinneren om voorzichtig te vliegen en zo snel mogelijk te landen.

## Storingen in het besturingsstation

Storingen in het besturingsstation omvatten de volgende scenario's.

1. Controlesignaal gaat verloren: het vliegtuig gaat naar RTH met uitvalbeveiliging als RTH met uitvalbeveiliging is ingeschakeld in de app. Raadpleeg Verlies van C2-link voor meer informatie over RTH met uitvalbeveiliging. De drone-actie kan ook worden ingesteld om op de plaats te zweven totdat de drone landt met een kritiek laag accuniveau of rechtstreeks landt.
2. De app crasht tijdens automatische bedieningen terwijl het controlesignaal normaal is: in dit geval is de C2-koppeling tussen de drone en de afstandsbediening in goede staat, zodat de drone de huidige bediening blijft uitvoeren totdat de landing wordt geactiveerd door een kritiek laag accuniveau. Gebruikers kunnen de routebedieningen verlaten door de joystick iets te bewegen en de drone handmatig te besturen.

## Wegvliegen

De vluchttelemetrie van de drone wordt tijdens de vlucht weergegeven op het scherm van de afstandsbediening. Als de drone tijdens de vlucht wegvliegt, kunnen gebruikers de drone zoeken op basis van de locatie van de drone en de afstandsbediening die op de kaart in de app worden weergegeven. Als het GNSS-signaal van de drone verloren gaat nadat de drone wegvliegt, wordt de drone niet weergegeven op de kaart in de app. Gebruikers kunnen de locatie van de drone schatten op de laatste locatie, de vlugsnelheid en de koers voordat het GNSS-signaal verloren gaat.

## Rapportagevereisten

Gebruikers zijn verantwoordelijk om binnen 2 werkdagen te informeren over elk geval van een ongecontroleerde crash of vlucht via DJI Support, een door DJI geautoriseerde dealer of andere middelen en moeten de vluchtgegevens met betrekking tot de gebeurtenis uploaden. Zie de instructies voor het uploaden van vluchtgegevens op

<https://youtu.be/X8sVce69z5g>

## Gewicht en balans, en apparatuurlijst

Gebruikers kunnen de spuittank verwijderen en het strooisysteem installeren voor strooiwerkzaamheden. Het zwaartepunt ligt binnen het bereik dat wordt vermeld in het gedeelte 'Midden van zwaartekrachtbeperkingen', ongeacht of een spuittank of strooisysteem wordt gebruikt.

## Hantering, onderhoud en instructies voor onderhoud en voortdurende luchtwaardigheid

### Grondafhandeling

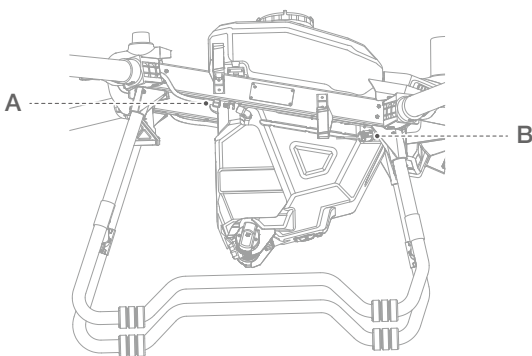
1. Zorg ervoor dat de drone is uitgeschakeld. Verwijder de accu uit de drone en berg deze op de juiste wijze op.
2. Controleer de constructie van de drone, verwijder vuil en stof en vervang losse of beschadigde onderdelen.
3. Reinig de restanten in de spuit-/strooitank en het spuit-/strooisysteem en houd het systeem droog.
4. Zorg ervoor dat de drone correct is ingeklapt voor transport of opslag.
5. Zorg ervoor dat de accuconnector van de drone schoon en droog is.

### Demontage, opslag en opnieuw monteren

De tank, propellers en sprinklers van de drone kunnen worden gedemonteerd. Volg onderstaande instructies om ze te demonteren, opnieuw te monteren en op te bergen. Zorg ervoor dat u de Intelligent Flight Battery uit de drone verwijdt voordat u deze demonteert en weer monteert.

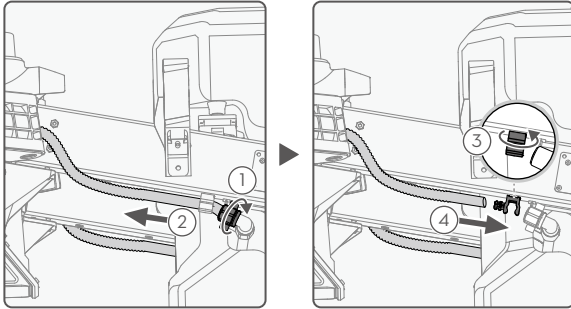
#### Tank

##### Demontage

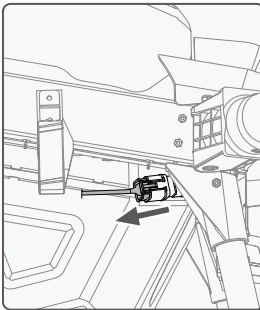




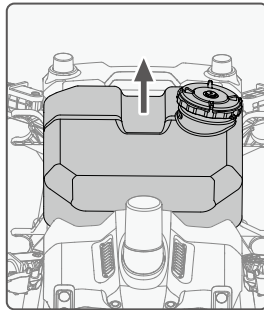
## A.



## B.



## C.



1. Zoek op de drone de slangen aan weerszijden van de spuittank. Draai de moer op de slang ① los, haal de slang uit de slangklem ②, draai de klem ③ en sluit de slang aan op het uitsteeksel op de klem ④. (Afbeelding A)

Opmerking: Nadat de slang is verwijderd, moet u ervoor zorgen dat u de slangmoer op de slangconnector van de sproeitank aandraait om te voorkomen dat u de moer kwijtraakt.

2. Zoek de kabel van het sproeistelsysteem voor het rechter landingsgestel op de drone. Koppel de kabel los van de connector. Wees voorzichtig om beschadiging van de kabel te voorkomen. (Afbeelding B)
3. Til de spuittank op de drone op en verwijder deze. (Afbeelding C)

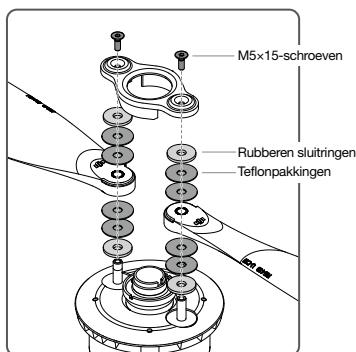
## Opnieuw monteren

Volg de stappen van demontage in omgekeerde volgorde voor het opnieuw monteren.

## Propellers

### Demontage

1. Verwijder de twee schroeven van het M5×15 propellerblad met een geschikte inbussleutel.
2. Verwijder de propelleradapter, de vier teflonpakkingen en twee rubberen sluitringen boven en onder elk propellerblad.



### Opnieuw monteren

Identificeer de CW- of CCW-markeringen op de propellerbladen en motoren. Zorg ervoor dat u de onderdelen met dezelfde markering monteert. T40-gebruikers kunnen de bovenste (U) en onderste (L) propellerbladen identificeren met de bijbehorende letter aan het einde van het modelnummer op elke propeller.

1. Plaats de ene rubberen sluitring en vervolgens twee teflonpakkingen op een van de montagegaten van de motor. Plaats het propellerblad en vervolgens twee teflonpakkingen en één rubberen sluitring.
2. Volg dezelfde stappen voor het andere montagegat op de motor.
3. Plaats de propelleradapter bovenaan.
4. Plaats de twee M5×15-schroeven in de montagegaten en draai ze vast om de propellerbladen vast te zetten.

## Sprinklerinstallaties

### Demontage

1. Draai en verwijder de schroef en het deksel aan de onderkant van de sprinkler. Verwijder de centrifugale schijfmodule.
2. Scheid de bovenste en onderste schijven.
3. Verwijder de sluitring op de onderste schijf.

### Opnieuw monteren

Volg de stappen van demontage in omgekeerde volgorde voor het opnieuw monteren.

## Opslag

### Opslag van de drone

1. Houd de drone en de onderdelen schoon en droog en bewaar ze op een koele, droge plaats. Aanbevolen opslagtemperatuur (wanneer de tank, debietmeter, pompen en slangen leeg zijn): tussen -20 °C en 40 °C.
2. Zorg ervoor dat u de kleine onderdelen goed bewaart om verlies te voorkomen. Kleine onderdelen, zoals kabels en riemen, zijn gevaarlijk als ze worden ingeslikt. Houd alle onderdelen buiten het bereik van kinderen en dieren.
3. Verwijder of leeg de tank wanneer deze niet in gebruik is om beschadiging van het landingsgestel te voorkomen.
4. Verwijder de accu uit de drone wanneer deze wordt opgeslagen.

### Opslag van accu's

Koppel de accu los van de drone en controleer of er zich ophoping in de accupoort bevindt.

- 
- ⚠ • Schakel de accu uit en koppel deze los van de drone of andere apparaten tijdens het transport.
    - Houd accu's buiten het bereik van kinderen en huisdieren. Roep onmiddellijk professionele medische hulp in als kinderen delen van de accu inslikken.
    - Als het accuniveau kritiek laag is, laad de accu dan op tot een vermogensniveau van 40% tot 60%. Bewaar een accu met een laag vermogensniveau NIET gedurende een langere periode. Anders kan de werking negatief worden beïnvloed.
    - Plaats de accu NIET in de buurt van warmtebronnen, zoals een oven of een kachel. Laat de accu op warme dagen NIET achter in een voertuig.
    - De accu moet in een droge omgeving worden bewaard.
    - Plaats de accu NIET in de buurt van explosieve of gevaarlijke materialen of in de buurt van metalen voorwerpen zoals een bril, horloges, sieraden en haarspelden.
    - Probeer NIET een beschadigde accu of een accu met meer dan 30% vermogen te vervoeren. Ontlaad de accu tot 30% of lager voor transport.
    - Zorg ervoor dat de accu op een vlak oppervlak wordt geplaatst, om schade aan de accu door scherpe voorwerpen te voorkomen.
- 
- ❗ • Als de accu langer dan drie maanden wordt opgeslagen, wordt aanbevolen de accu in een veiligheidszak voor accu's op te slaan in een omgeving met een temperatuurbereik van -20 °C tot 40 °C.
    - Sla de accu NIET voor langere tijd op nadat deze volledig is ontladen. Hierdoor wordt de accu te veel ontladen en dit veroorzaakt onherstelbare schade aan de accu.
    - Als een accu met een laag vermogensniveau gedurende langere tijd wordt opgeslagen, schakelt de accu over naar de diepe slaapstand. Laad de accu op om deze uit de slaapstand te halen.
    - Koppel de accu los van de drone als u de accu voor langere tijd wilt opbergen.
-

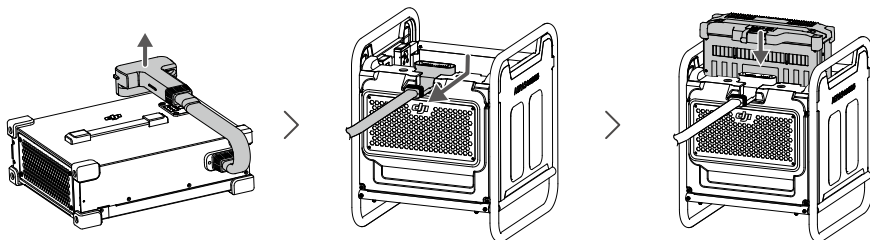
## Accu's opladen/conditioneren/vervangen

### Accu's opladen

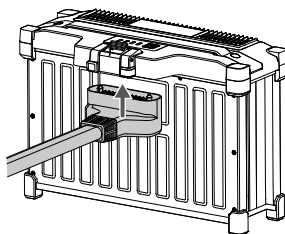
Gebruik de T40/T20P Intelligent Charger om de accu's op te laden.

1. Sluit de accu aan op de acculader.

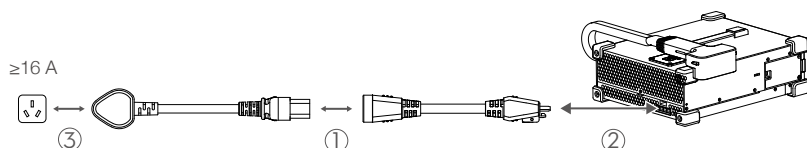
- Als u Agras T40 gebruikt, sluit u de oplaadkabel aan op het luchtgekoelde koellichaam voordat u de accu in het koellichaam plaatst. De oplader begint de accu op te laden. De vier leds van de accu knipperen achtereenvolgens tijdens het opladen. Verwijder de accu wanneer de vier leds continu branden of uit gaan en plaats een andere accu in het koellichaam om op te laden.



- Als u Agras T20P gebruikt, sluit u de oplaadkabel rechtstreeks aan op de accu. De oplader begint de accu op te laden. De vier leds van de accu knipperen achtereenvolgens tijdens het opladen. Verwijder de accu wanneer de vier leds continu branden of uit gaan en sluit een andere accu aan om op te laden.



2. Sluit de twee eenfasige wisselstroomkabels aan. Sluit de eenfasige wisselstroomkabel (oplader) aan op de oplader en sluit vervolgens de eenfasige wisselstroomkabel (voeding) aan op een stopcontact.



3. Zodra het opladen is voltooid, brandt de status-LED van het laadkanaal op de oplader continu groen. Koppel de accu los van de oplader.



Gebruikers kunnen ook de D12000i multifunctionele omvormergenerator of de D6000i multifunctionele omvormergenerator gebruiken om de vluchtaccu op te laden. Raadpleeg de bijbehorende gebruikershandleiding voor meer informatie.

## Accu's conditioneren



- De levensduur van de accu kan worden verkort als deze gedurende langere tijd niet wordt gebruikt.
- Laad de accu ten minste éénmaal per drie maanden volledig op en ontlad deze ten minste éénmaal per drie maanden om een goede prestatie van de accu te garanderen.
- Als een accu vijf maanden of langer niet is opgeladen of ontladen, valt de accu niet meer onder de garantie.

## Accu's vervangen

De accu mag niet opnieuw worden gebruikt als er een ongeluk plaatsvindt. Gebruikers moeten de accu onmiddellijk vervangen. Zie de details hieronder.

1. Gebruik NOOIT gezwollen, lekkende of beschadigde accu's.
2. Gebruik GEEN accu die gevallen is.
3. Als de accu in het water valt terwijl het tijdens de vlucht in een drone is geplaatst, haal de accu er dan onmiddellijk uit en plaats het op een veilige en open plek. Gebruik de accu NIET opnieuw.
4. Als de accu niet volledig ontladen kan worden, vervang dan de accu en neem contact op met een professioneel bedrijf voor het recyclen van accu's voor hulp bij het afvoeren.

## Onderhoudsprogramma

### Operator voert lijst uit

1. Reinig alle onderdelen van de drone aan het einde van elke dag spuiten nadat de drone weer op normale temperatuur is. Reinig de drone NIET onmiddellijk nadat de taken zijn voltooid.
  - a. Vul de sproeitank met schoon water of zeepwater en spuit het water door de sprinklers totdat de tank leeg is. Herhaal de stap nog twee keer.
  - b. Verwijder de zeef en sprinklers van de sproeitank om ze te reinigen en verstoppingen te verwijderen. Dompel ze daarna gedurende 12 uur onder in schoon water.
  - c. Zorg ervoor dat de constructie van de drone volledig is aangesloten, zodat deze direct met water kan worden gewassen. Het wordt aanbevolen om een sproeier met water te gebruiken om de dronebehuizing te reinigen en af te vegen met een zachte borstel of natte doek voordat u waterresten verwijdt met een droge doek.
  - d. Als er stof of pesticidevloeistof op de motoren, propellers of koellichamen zit, veeg deze dan af met een natte doek voordat u de resterende waterresten met een droge doek reinigt.
  - e. Bewaar de gereinigde drone in een droge omgeving.

2. Veeg het oppervlak en het scherm van de afstandsbediening dagelijks na gebruik schoon met een schone natte doek die met water is uitgewrongen.
3. Inspecteer de drone elke 100 vluchten of na een vlucht van meer dan 20 uur:
  - a. Controleer op versleten propellers en vervang deze.
  - b. Controleer op losse propellers. Vervang propellers en propellerringen indien nodig.
  - c. Controleer op verouderde kunststof of rubberen onderdelen.
  - d. Controleer op slechte verneveling van de sprinklers. Reinig de centrifugaalschijven van de sprinklers grondig. Vervang de centrifugaalschijven in geval van zeer slechte verneveling.
  - e. Vervang de zeef van de sproeitank.
4. Houd de beschermkap van de radarmodule schoon. Reinig het oppervlak met een zachte, vochtige doek en laat het aan de lucht drogen voordat u het weer gebruikt.
5. Veeg regelmatig het vuil van de gimbal van de FPV-camera. Houd de FPV-camera en de camera's van het binoculaire zichtsysteem schoon. Zorg ervoor dat de drone is uitgeschakeld. Verwijder eerst grotere stukken gruis of zand en veeg vervolgens de lens af met een schone, zachte doek om stof of ander vuil te verwijderen.

## Opmerking

1. In geval van neerstorten of een botsing moet u ervoor zorgen dat u elk onderdeel van de drone grondig inspecteert en de nodige reparaties en vervangingen uitvoert voor uw volgende vlucht. Als u problemen of vragen hebt, neem dan contact op met DJI Support of een door DJI erkende dealer.
2. Probeer de drone NIET te repareren als er onderdelen beschadigd zijn. Neem contact op met DJI Support of een door DJI erkende dealer voor professionele onderhoudsdiensten. De tabel Aanbevolen onderhoudscyclus T40/T20P-drone in de sectie Supplementen geeft een overzicht van de aanbevolen onderhoudscyclus en het artikelonderhoud dat alleen door erkende DJI-dealers wordt uitgevoerd.
3. Wanneer een vervangend onderdeel nodig is, zorg er dan voor dat u het nieuwe onderdeel alleen bij een erkende DJI-dealer koopt.

Vind de dealerinformatie op <https://www.dji.com/where-to-buy/agriculture-dealers>

# Supplementen

In dit hoofdstuk worden de specificaties van het gehele systeem, aanvullende functies van de drone, de werking van optionele apparatuur en andere relevante informatie geïntroduceerd.

## Technische gegevens

### T40

Drone	
Model	3WWDZ-40A
Gewicht	38 kg (excl. accu)
	50 kg (incl. accu)
Max. startgewicht <sup>1)</sup>	Max. opstijggewicht voor spuiten: 90 kg (op zeeniveau)
	Max. opstijggewicht voor spuiten: 101 kg (op zeeniveau)
Max. diagonale wielbasis	2.184 mm
Afmetingen	2800 × 3150 × 780 mm (armen en propellers uitgeklap)
	1590 × 1930 × 780 mm (armen uitgeklap en propellers ingeklapt)
	1125 × 750 × 850 mm (armen en propellers ingeklapt)
Nauwkeurigheidsbereik bij zweven (met sterk GNSS-signaal)	D-RTK ingeschakeld: horizontaal: ±10 cm, verticaal: ±10 cm
	D-RTK uitgeschakeld: horizontaal: ± 60 cm, verticaal: ± 30 cm (radarmodule ingeschakeld: ± 10 cm)
Gebruiksfrequentie <sup>2)</sup>	2,4000-2,4835 GHz, 5,725-5,850 GHz
Zendervermogen (EIRP)	2,4 GHz: <20 dBm (SRRC/CE/MIC), <33 dBm (FCC)
	5,8 GHz: <33 dBm (SRRC/FCC), <14 dBm (CE)
RTK/GNSS-bedrijfsfrequentie	GPS L1/L2, GLONASS F1/F2, BeiDou B1/B2, Galileo E1/E5
	GNSS: GPS L1, GLONASS F1, Galileo E1, BeiDou B1
Zweeftijd <sup>3)</sup>	Geen lading: 18 min. (opstijggewicht van 50 kg met een 30 Ah accu)
	Volledig geladen voor spuiten: 7 min. (opstijggewicht van 90 kg met een 30 Ah accu)
	Volledig geladen voor verspreiding: 6 min. (opstijggewicht van 101 kg met een 30 Ah accu)
Max. configureerbare vliegradius	2000 m
Max. windbestendigheid	6 m/s
Bedrijfstemperatuur	0° tot 45°C (32° tot 113°F)
Vorstuwingssysteem	
Motoren	
Statorgrootte	100 × 33 mm
KV	48 tpm/V
Vermogen	4000 met rotor
Propellers	
Diameter	1371,6 mm
Aantal rotors	8

Dubbel vernevelend spuitsysteem	
Spuitreservoir	
Volume	Vol: 40 L
Laadvermogen in bedrijf <sup>(1)</sup>	Volledig: 40 kg
Sprinklerinstallaties	
Model	LX8060SZ
Aantal	2
Druppelgrootte	50-500 µm
Max. effectieve spuitbreedte <sup>(4)</sup>	11 m (op een hoogte van 2,5 m boven de gewassen met een vliegsnelheid van 7 m/s)
Toevoerpompen	
Type	Magnetische aandrijving waaierpomp
Max. stroomsnelheid	6 l/min × 2
Actief gefaseerde array omnidirectionele radar	
Model	RD2484R
Terrein volgen	Max. helling in bergmodus: 30°
Vermijden van obstakels <sup>(5)</sup>	Obstakeldetectiebereik (horizontaal): 1,5-50 m
	Detectiegebied: Horizontaal 360°, verticaal ±45°
	Werkomstandigheden: vliegen hoger dan 1,5 m over het obstakel met een snelheid van niet meer dan 7 m/s
	Afstand veiligheidslimiet: 2,5 m (afstand tussen de voorkant van propellers en het obstakel na remmen)
	Vermijden van obstakels: vermijden van obstakels in de horizontale richting.
	Obstakeldetectiebereik (omhoog): 1,5-30 m
	Detectiegebied: 45°
	Werkomstandigheden: beschikbaar tijdens het opstijgen, landen en klimmen wanneer een obstakel zich meer dan 1,5 m boven de drone bevindt.
	Afstand veiligheidslimiet: 3 m (afstand tussen de bovenkant van de drone en het obstakel na remmen)
	Richting voor het vermijden van obstakels: omhoog
Bedieningsfrequentie	24,05-24,25 GHz (NCC/FCC/MIC/KCC/CE)
Stroomverbruik	15 W
Zendervermogen (EIRP)	<20 dBm (NCC/FCC/MIC/KCC/CE)
Werkspanning	DC 15V
Bedrijfstemperatuur	0° tot 45°C (32° tot 113°F)
Actief gefaseerde array achterwaartse en neerwaartse radar	
Model	RD2484B
Hoogtedetectie <sup>(6)</sup>	Hoogtedetectiebereik: 1-45 m
	Werkbereik stabilisatie: 1,5-30 m



Vermijden van obstakels <sup>[5]</sup>	<p>Obstakeldetectiebereik (achterwaarts): 1,5-30 m</p> <p>Detectiegebied: Horizontaal <math>\pm 60^\circ</math>, verticaal <math>\pm 25^\circ</math></p> <p>Werkomstandigheden: beschikbaar tijdens het opstijgen, landen en opstijgen wanneer de afstand tussen de achterkant van de drone en het obstakel meer dan 1,5 m bedraagt en de snelheid van de drone niet meer dan 7 m/s bedraagt.</p> <p>Afstand veiligheidslimiet: 2,5 m (afstand tussen de voorkant van propellers en het obstakel na remmen)</p> <p>Richting voor het vermijden van obstakels: achteruit</p>
Bedieningsfrequentie	24,05-24,25 GHz (NCC/FCC/MIC/KCC/CE)
Stroomverbruik	4 W
Zendervermogen (EIRP)	<20 dBm (NCC/FCC/MIC/KCC/CE)
Werkspanning	DC 15V
Bedrijfstemperatuur	0° tot 45°C (32° tot 113°F)
<b>Binoculair zichtstelsysteem</b>	
Meetbereik	0,4 – 25 m
Effectieve detectiesnelheid	$\leq 10$ m/s
Gezichtsveld	Horizontaal: $90^\circ$ , verticaal: $106^\circ$
Gebruiksomgeving	Voldoende lichte en waarneembare omgeving
<b>Afstandsbediening</b>	
Model	RM700B
GNSS	GPS + Galileo + BeiDou
Scherm	7,02 inch LCD-touchscreen met een resolutie van 1920x1200 pixels en een hoge helderheid van 1200 cd/m <sup>2</sup>
Bedrijfstemperatuur	-20 tot 50°C
Opslagtemperatuurbereik	<p>Minder dan een maand: -30 tot 45°C</p> <p>Een tot drie maanden: -30 tot 35°C</p> <p>Drie maanden tot een jaar: -30 tot 30°C</p>
Laadtemperatuur	5 tot 40°C
Chemisch systeem voor interne accu's	LiNiCoAlO <sub>2</sub>
Bedrijfstijd interne accu	3 uur en 18 minuten
Bedrijfstijd externe accu	2 uur en 42 minuten
Oplaadtype	Het wordt aanbevolen om een lokaal gecertificeerde USB-C-lader te gebruiken bij een maximaal nominaal vermogen van 65 W en een maximale spanning van 20 V, zoals de DJI 65W draagbare oplader.
Oplaadtijd	2 uur voor interne accu of interne en externe accu (wanneer de afstandsbediening is uitgeschakeld en een standaard DJI-lader wordt gebruikt)
<b>O3 Agras</b>	
Gebruiksfrequentie <sup>[2]</sup>	2,4000-2,4835 GHz, 5,725-5,850 GHz
Zendervermogen (EIRP)	<p>2,4 GHz: &lt;33 dBm (FCC), &lt;20 dBm (CE/SRRC/MIC)</p> <p>5,8 GHz: &lt;33 dBm (FCC), &lt;14 dBm (CE), &lt;23 dBm (SRRC)</p>

Max. zendafstand	7 km (FCC), 5 km (SRRC), 4 km (MIC/CE) (zonder obstakels, zonder interferentie en op een hoogte van 2,5 m)
Wifi	
Protocol	Wifi 6
Gebruiksfrequentie <sup>[2]</sup>	2,4000-2,4835 GHz, 5,150-5,250 GHz, 5,725-5,850 GHz
Zendervermogen (EIRP)	2,4 GHz: <26 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5,1 GHz: <26 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5,8 GHz: <26 dBm (FCC/SRRC), <14 dBm (CE)
Bluetooth	
Protocol	Bluetooth 5.1
Bedieningsfrequentie	2,4000-2,4835 GHz
Zendervermogen (EIRP)	<10 dBm

[1] De DJI Agras-app zal op intelligente wijze de gewichtslimiet van de lading voor de tank aanbevelen, op basis van de huidige status en omgeving van de drone. Overschrijd de aanbevolen gewichtslimiet voor het laadvermogen bij het toevoegen van materiaal aan de tank niet. Anders kan de vliegveiligheid in gevaar komen.

[2] In sommige landen zijn frequenties van 5,8 en 5,1 GHz verboden. In sommige landen is de 5,1 GHz frequentie alleen toegestaan voor gebruik binnenshuis.

[3] Zweetijd op zeeniveau met windsnelheid lager dan 3 m/s en een temperatuur van 25°C. Uitsluitend ter referentie. De gegevens kunnen variëren afhankelijk van de omgeving. Werkelijke resultaten overeenkomen met de testresultaten.

[4] De spuitbreedte is afhankelijk van de werkelijke bedrijfsscenario's.

[5] Het effectieve detectiebereik varieert afhankelijk van het materiaal, de positie, de vorm en andere eigenschappen van het obstakel.

## T20P

Drone	
Model	3WWDZ-20A
Gewicht	26 kg (excl. accu) 32 kg (incl. accu)
Max. startgewicht <sup>[1]</sup>	Max. opstijggewicht voor spuiten: 52 kg (op zeeniveau) Max. opstijggewicht voor spuiten: 58 kg (op zeeniveau)
Max. diagonale wielbasis	2190 mm
Afmetingen	2800 × 3125 × 640 mm (armen en propellers uitgeklap) 1565 × 1915 × 640 mm (armen uitgeklap en propellers ingeklapt) 1077 × 620 × 670 mm (armen en propellers ingeklapt)
Nauwkeurigheidsbereik zweven (met sterk GNSS-signaal)	D-RTK ingeschakeld: horizontaal: ±10 cm, verticaal: ±10 cm D-RTK uitgeschakeld: horizontaal: ± 60 cm, verticaal: ± 30 cm (radarmodule ingeschakeld: ± 10 cm)
Gebruiksfrequentie <sup>[2]</sup>	2,4000-2,4835 GHz, 5,725-5,850 GHz
Zendervermogen (EIRP)	2,4 GHz: <20 dBm (SRRC/CE/MIC), <33 dBm (FCC) 5,8 GHz: <33 dBm (SRRC/FCC), <14 dBm (CE)
RTK/GNSS-bedrijfsfrequentie	GPS L1/L2, GLONASS F1/F2, BeiDou B1/B2, Galileo E1/E5 GNSS: GPS L1, GLONASS F1, Galileo E1, BeiDou B1
Zweeftijd <sup>[3]</sup>	Geen lading: 14,5 min. (opstijggewicht van 32 kg met een 13 Ah accu) Volledig geladen voor spuiten: 7 min. (opstijggewicht van 52 kg met een 13 Ah accu) Volledig geladen voor verspreiding: 6 min. (opstijggewicht van 58 kg met een 13 Ah accu)
Max. configureerbare vliegradius	2000 m
Max. windbestendigheid	6 m/s
Bedrijfstemperatuur	0° tot 45°C (32° tot 113°F)
Voorstuwingssysteem	
Motoren	
Statorgrootte	100 × 33 mm
KV	48 tpm/V
Vermogen	4000 met rotor
Propellers	
Diameter	1371,6 mm
Aantal rotors	4
Dubbel vernevelend spuitsysteem	
Spuitsreservoir	
Volume	Vol: 20 L
Laadvermogen in bedrijf <sup>[1]</sup>	Volledig: 20 kg

Sprinklerinstallaties	
Model	LX8060SZ
Aantal	2
Druppelgrootte	50-500 µm
Max. effectieve spuitbreedte <sup>[9]</sup>	7 m (op een hoogte van 2,5 m boven de gewassen met een vliegsnelheid van 7 m/s)
Toevoerpompen	
Type	Magnetische aandrijving waaierpomp
Max. stroomsnelheid	6 l/min × 2
Actief gefaseerde array omnidirectionele radar	
Model	RD2484R
Terrein volgen	Max. helling in bergmodus: 30°
Vermijden van obstakels <sup>[9]</sup>	<p>Obstakeldetectiebereik (horizontaal): 1,5-50 m</p> <p>Detectiegebied: Horizontaal 360°, verticaal ±45°</p> <p>Werkomstandigheden: vliegen hoger dan 1,5 m over het obstakel met een snelheid van niet meer dan 7 m/s</p> <p>Afstand veiligheidslimiet: 2,5 m (afstand tussen de voorkant van propellers en het obstakel na remmen)</p> <p>Vermijden van obstakels: vermijden van obstakels in de horizontale richting.</p> <p>Obstakeldetectiebereik (omhoog): 1,5-30 m</p> <p>Detectiegebied: 45°</p> <p>Werkomstandigheden: beschikbaar tijdens het opstijgen, landen en klimmen wanneer een obstakel zich meer dan 1,5 m boven de drone bevindt.</p> <p>Afstand veiligheidslimiet: 3 m (afstand tussen de bovenkant van de drone en het obstakel na remmen)</p> <p>Richting voor het vermijden van obstakels: omhoog</p>
Bedieningsfrequentie	24,05-24,25 GHz (NCC/FCC/MIC/KCC/CE)
Stroomverbruik	15 W
Zendervermogen (EIRP)	<20 dBm (NCC/FCC/MIC/KCC/CE)
Werkspanning	DC 15V
Bedrijfstemperatuur	0° tot 45°C (32° tot 113°F)
Actief gefaseerde array achterwaartse en neerwaartse radar	
Model	RD2484B
Hoogtedetectie <sup>[9]</sup>	<p>Hoogtedetectiebereik: 1-45 m</p> <p>Werkbereik stabilisatie: 1,5-30 m</p>
Vermijden van obstakels <sup>[9]</sup>	<p>Obstakeldetectiebereik (achterwaarts): 1,5-30 m</p> <p>Detectiegebied: Horizontaal ±60°, verticaal ±25°</p> <p>Werkomstandigheden: beschikbaar tijdens het opstijgen, landen en opstijgen wanneer de afstand tussen de achterkant van de drone en het obstakel meer dan 1,5 m bedraagt en de snelheid van de drone niet meer dan 7 m/s bedraagt.</p> <p>Afstand veiligheidslimiet: 2,5 m (afstand tussen de voorkant van propellers en het obstakel na remmen)</p> <p>Richting voor het vermijden van obstakels: achteruit</p>

Bedieningsfrequentie	24,05-24,25 GHz (NCC/FCC/MIC/KCC/CE)
Stroomverbruik	4 W
Zendervermogen (EIRP)	<20 dBm (NCC/FCC/MIC/KCC/CE)
Werkspanning	DC 15V
Bedrijfstemperatuur	0° tot 45°C (32° tot 113°F)
<b>Binoculaire zichtsysteem</b>	
Meetbereik	0,4 – 25 m
Effectieve detectiesnelheid	≤10 m/s
Gezichtsveld	Horizontaal: 90°, verticaal: 106°
Gebruiksomgeving	Voldoende lichte en waarneembare omgeving
<b>Afstandsbediening</b>	
Model	RM700B
GNSS	GPS + Galileo + BeiDou
Scherm	7,02 inch LCD-touchscreen met een resolutie van 1920×1200 pixels en een hoge helderheid van 1200 cd/m²
Bedrijfstemperatuur	-20 tot 50°C
Opslagtemperatuurbereik	Minder dan een maand: -30 tot 45°C
	Een tot drie maanden: -30 tot 35°C
	Drie maanden tot een jaar: -30 tot 30°C
Laadtemperatuur	5 tot 40°C
Chemisch systeem voor interne accu's	LiNiCoAlO <sub>2</sub>
Bedrijfstijd interne accu	3 uur en 18 minuten
Bedrijfstijd externe accu	2 uur en 42 minuten
Opladetype	Het wordt aanbevolen om een lokaal gecertificeerde USB-C-lader te gebruiken bij een maximaal nominaal vermogen van 65 W en een maximale spanning van 20 V, zoals de DJI 65W draagbare oplader.
Oplaadtijd	2 uur voor interne accu of interne en externe accu (wanneer de afstandsbediening is uitgeschakeld en een standaard DJI-lader wordt gebruikt)
<b>O3 Agras</b>	
Gebruiksfrequentie <sup>2)</sup>	2,4000-2,4835 GHz, 5,725-5,850 GHz
Zendervermogen (EIRP)	2,4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC)
	5,8 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <23 dBm (SRRC)
Max. zendafstand	7 km (FCC), 5 km (SRRC), 4 km (MIC/CE) (zonder obstakels, zonder interferentie en op een hoogte van 2,5 m)
<b>Wifi</b>	
Protocol	Wifi 6
Gebruiksfrequentie <sup>2)</sup>	2,4000-2,4835 GHz, 5,150-5,250 GHz, 5,725-5,850 GHz
Zendervermogen (EIRP)	2,4 GHz: <26 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC)
	5,1 GHz: <26 dBm (FCC), <23 dBm (CE/SRRC/MIC)
	5,8 GHz: <26 dBm (FCC/SRRC), <14 dBm (CE)

Bluetooth	
Protocol	Bluetooth 5.1
Bedieningsfrequentie	2,4000-2,4835 GHz
Zendervermogen (EIRP)	<10 dBm

- [1] De DJI Agras-app zal op intelligente wijze de gewichtslimiet van de lading voor de tank aanbevelen, op basis van de huidige status en omgeving van de drone. Overschrijd de aanbevolen gewichtslimiet voor het laadvermogen bij het toevoegen van materiaal aan de tank niet. Anders kan de vliegveiligheid in gevaar komen.
- [2] In sommige landen zijn frequenties van 5,8 en 5,1 GHz verboden. In sommige landen is de 5,1 GHz frequentie alleen toegestaan voor gebruik binnenshuis.
- [3] Zweetijd op zeeniveau met windsnelheid lager dan 3 m/s en een temperatuur van 25°C. Uitsluitend ter referentie. De gegevens kunnen variëren afhankelijk van de omgeving. Werkelijke resultaten overeenkomen met de testresultaten.
- [4] De spuitbreedte is afhankelijk van de werkelijke bedrijfsscenario's.
- [5] Het effectieve detectiebereik varieert afhankelijk van het materiaal, de positie, de vorm en andere eigenschappen van het obstakel.

## Hervatting van de bewerking

Bij het verlaten van een route, A-B-route of Fruitboom-bediening registreert de drone een onderbrekingspunt. Met de functie Hervatting bediening kan de gebruiker een bediening tijdelijk pauzeren om de spuittank bij te vullen, de accu te vervangen of obstakels handmatig te vermijden. Hervat daarna de bediening vanaf het onderbrekingspunt.

### Een onderbrekingspunt registreren

Als GNSS-signalen sterk zijn, wordt tijdens een operatie een onderbrekingspunt geregistreerd in de volgende scenario's. Als de GNSS-signalen zwak zijn, gaat de drone naar de attitude-modus en verlaat de huidige bediening. De laatste positie waar GNSS-signalen sterk waren, wordt geregistreerd als een onderbrekingspunt.

1. Tik op de knop Pauzeren of Einde in de rechterbenedenhoek van het scherm. Opmerking: het tikken op de knop Einde tijdens een A-B-route-bediening zorgt er niet voor dat de drone een onderbrekingspunt registreert. De bediening eindigt onmiddellijk en kan niet worden hervat.
2. RTH initialiseren.
3. Duw het kantel- of de roljoystick in een willekeurige richting op de afstandsbediening.
4. Obstakel gedetecteerd. De drone remt en gaat naar de modus voor het vermijden van obstakels.
5. Fout in radarmodule gedetecteerd wanneer de functie voor het vermijden van obstakels is ingeschakeld.
6. De drone bereikt zijn afstands- of hoogtelimiet, of de drone bevindt zich in de buurt van een GEO-zone.
7. Tank leegmaken.
8. De drone gaat naar de landingsmodus met laag accuniveau.
9. Als de optie "Doorgaan met bediening als het signaal van de afstandsbediening verloren gaat" is uitgeschakeld in de drone-instellingen en de drone wordt losgekoppeld van de afstandsbediening, registreert de drone een onderbrekingspunt nadat het de vooraf ingestelde actie uitvoert voor wanneer de signalen verloren gaan.



- Zorg ervoor dat het GNSS-signaal sterk is wanneer u de functie Hervatting bediening gebruikt.
- Anders kan de drone niet registreren en terugkeren naar het onderbrekingspunt.
- Het onderbrekingspunt wordt bijgewerkt zolang het aan een van de bovenstaande voorwaarden voldoet.
- Als de RTK-positionering niet in gebruik is en de bediening langer dan 25 minuten wordt gepauzeerd tijdens een A-B-routebediening, schakelt het systeem automatisch over naar de bedieningsmodus Handmatig en wordt het onderbrekingspunt gewist.

### Bediening hervatten

1. Sluit een bediening af via een van de bovenstaande methoden. De drone registreert de huidige locatie als het onderbrekingspunt.
2. Vlieg de drone naar een veilige locatie na het besturen van de drone of het verwijderen van de voorwaarden voor het registreren van een onderbrekingspunt.

### 3. Retourroute

Voor routebedieningen wordt hervatting van vluchtefficiënte activiteiten beschikbaar als aan een van de volgende voorwaarden wordt voldaan. De app berekent het optimale retourpunt op basis van het onderbrekingspunt en de dronelocatie om de vliegafstand te verminderen bij het dragen van meer lading. Zorg ervoor dat Vluchtefficiënte hervatting bediening is ingeschakeld in Geavanceerde instellingen onder Drone-instellingen voordat u de functie gebruikt.

- De drone landt op de grond nadat de vlucht is gepauzeerd.
- Verlaat een bediening door op de knop Einde te tikken en start deze bediening vervolgens opnieuw in de tag Uitvoeren in de bedieningslijst.

Voor Routebedieningen die niet voldoen aan de hierboven vermelde voorwaarden, evenals voor bedieningen in andere modi, is de retourroute als volgt.

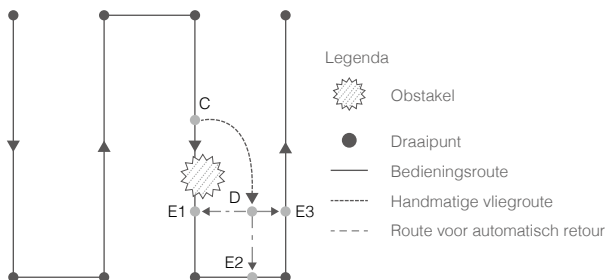
De standaard retourroute is om terug te vliegen naar het onderbrekingspunt. Gebruikers kunnen ook een retourpunt selecteren uit de lijst met retourpunten en onderbrekingspunten op het scherm, wat betekent dat de drone terugkeert naar de taakroute via een loodrechte lijn. Nadat u een bediening hebt afgesloten door op de knop Einde te tikken, hervat u de bediening door de tag Uitvoeren in de bedieningslijst te selecteren om de bediening opnieuw toe te passen en de retourroute te selecteren.

4. Tik op Hervatten in de rechterbenedenhoek van het scherm en de drone vliegt naar de taakroute door de geselecteerde retourroute te volgen en verder te spuiten. Voor route- en fruitboom-bedieningen wordt Verbindingsroutering ondersteund voor retourvluchten.
5. Als het vermijden van obstakels vereist is bij terugkeer naar de route, kunnen gebruikers de drone voorwaarts, achterwaarts en zijwaarts besturen. Raadpleeg de sectie Handmatige vermijding van obstakels voor meer informatie.

## Gangbare toepassingen

In de bedieningsmodus Route, A-B-route of Fruitboom kunnen gebruikers de drone voorwaarts, achterwaarts en zijwaarts besturen, waardoor obstakels langs de vluchtroute worden vermeden, of in een noodsituatie zoals wanneer de drone abnormaal gedrag ervaart. De volgende instructies beschrijven hoe u handmatig obstakels kunt vermijden:


### Handmatige obstakelvermijding



#### 1. Een Route, A-B-route of Fruitboom verlaten

In deze modi schakelt de drone, wanneer het de joysticks gebruikt om de drone vooruit, achteruit of opzij te besturen, automatisch de huidige modus over naar de handmatige bedrijfsmodus, pauzeert het de vluchtuivoering, registreert de huidige positie als een onderbrekingspunt (punt C), voltooit het bijbehorende vlieggedrag en zweeft.




- 
-  Bij het duwen van de joysticks om de bediening te verlaten, vereist de drone een remafstand. Zorg ervoor dat er een veilige afstand is tussen de drone en eventuele obstakels.
- 


## 2. Een obstakel vermijden

Na het overschakelen naar de bedieningsmodus Handmatig kunnen gebruikers de drone besturen om het obstakel van punt C naar D te vermijden.

## 3. Bediening hervatten

Selecteer een van de drie retourpunten gemarkeerd als E1, E2 of E3. Tik op Hervatten en de drone vliegt van het punt gemarkeerd met D naar het geselecteerde retourpunt via een loodrechte lijn.

- 
-  • Het aantal selecteerbare retourpunten is gerelateerd aan de positie van de drone. Selecteer op basis van het app-display.
- Zorg ervoor dat de drone het obstakel volledig heeft vermeden voordat de bediening wordt hervat.
  - Zorg er in geval van nood voor dat de drone normaal functioneert en vlieg de drone handmatig naar een veilig gebied om de vlucht te hervatten.
- 

-  Herhaal de bovenstaande instructies om te verlaten en de bediening te hervatten in geval van nood wanneer u terugkeert naar de route, zoals wanneer het vermijden van obstakels vereist is.
- 

## Bescherming van systeemgegevens

In de bedieningsmodus Route, A-B-route of Fruitboom stelt de functie Systeemgegevensbescherming de drone in staat om vitale systeemgegevens te bewaren, zoals de voortgang van de vluchttuitvoering en onderbrekingspunten nadat de drone is uitgeschakeld om een accu te vervangen of de spuittank bij te vullen. Volg de instructies in Hervatting bediening om de bediening te hervatten nadat de drone opnieuw is opgestart.

Tijdens Routebedieningen, in situaties zoals wanneer de app crasht of de afstandsbediening loskoppelt van de drone, wordt het onderbrekingspunt geregistreerd door de vluchtcontroller en automatisch hersteld in de app zodra de drone opnieuw is verbonden. Als herstel niet automatisch wordt uitgevoerd, kunnen gebruikers de bediening handmatig uitvoeren. Ga naar Geavanceerde instellingen onder Drone-instellingen in de app en tik op Onvoltooide taak voortzetten. Roep de bediening op in de tag Uitvoeren in de bedieningslijst.

## Waarschuwing lege tank

### Kenmerken

De drone berekent de lege tank en vulpunten volgens de vooraf ingestelde drempel voor het resterende vloeistofniveau, het huidige resterende vloeistofniveau, de dronestatus en de bedieningsparameters en geeft het lege tankpunt weer op de kaart. Bij Route-, A-B-route- en Fruit Tree-bedieningen kunnen gebruikers de actie instellen die de drone zal uitvoeren voor een lege tankpunt.



- Het lege tankpunt wordt niet weergegeven op de kaart als de tank niet wordt berekend dat de tank leeg raakt voor het einde van de taakroute.
- Bij Routebedieningen wordt bij het toevoegen van vloeistof aan de spuittank of het aanpassen van de bedieningsparameters het lege tankpunt dynamisch bijgewerkt op de bedieningsroute op basis van de hoeveelheid toegevoegde vloeistof en de aangepaste instellingen.

## Gebruik

1. Schakel in de drone-instellingen de weergave van het lege tankpunt in en stel de actie voor de lege tank in.
2. Wanneer er een waarschuwing voor een lege tank verschijnt in de app, worden de sprinklers automatisch uitgeschakeld en voert de drone de vooraf ingestelde actie voor een lege tank uit.
3. Land de drone en stop de motoren. Vul de spuittank bij en maakt het deksel stevig vast.
4. Selecteer een bedieningsmodus en ga verder met de bediening.

## Terug naar thuisbasis (Return to Home, RTH)



**Thuisbasis:** De standaard thuisbasis is de eerste locatie waar uw drone sterke GNSS-signalen ontvingt. Merk op dat het witte GNSS-pictogram ten minste vier balken vereist voordat het signaal sterk is.

**RTH:** Terug naar thuisbasis (RTH) brengt de drone terug naar de laatst geregistreerde thuisbasis.

Er zijn drie soorten RTH: Smart RTH, RTH bij laag accuniveau, en RTH met uitvalbeveiliging.

### Smart RTH

Houd de RTH-knop op de afstandsbediening ingedrukt wanneer GNSS beschikbaar is om Smart RTH in te schakelen. Zowel Smart RTH als RTH met uitvalbeveiliging gebruiken dezelfde procedure. Met Smart RTH kunt u de hoogte van de drone regelen om botsingen te voorkomen wanneer u terugkeert naar de thuisbasis. Druk eenmaal op de RTH-knop of druk tegen de kanteljoystick om Smart-RTH te verlaten en de controle over de drone weer over te nemen.

### RTH bij laag accuniveau

RTH bij laag accuniveau is alleen beschikbaar in Route- en A-B-route-bedieningen. Als de actie Accu bijna leeg is ingesteld op RTH in de instellingen van de drone-accu in de app, pauzeert de drone de bediening en gaat automatisch naar RTH wanneer het niveau van de drone-accu de drempel voor laag accuniveau bereikt. Tijdens RTH kunnen gebruikers de hoogte van de drone regelen om botsingen te voorkomen bij terugkeer naar de thuisbasis. Druk eenmaal op de RTH-knop of druk tegen de kanteljoystick om RTH te verlaten en de controle over de drone weer over te nemen.

De drone gaat niet over naar RTH als de actie Laag accuniveau is ingesteld op Waarschuwing in de instellingen voor de drone-accu in de app.

### RTH met uitvalbeveiliging


Raadpleeg de noodprocedures voor meer informatie over RTH met uitvalbeveiliging.

## De thuisbasis bijwerken

U kunt de thuisbasis in DJI Agras tijdens de vlucht bijwerken. Er zijn twee manieren om een thuisbasis in te stellen:







1. Stel de huidige coördinaten van de drone in als de thuisbasis.
2. Stel de huidige coördinaten van de afstandsbediening in als de thuisbasis.

---

 Zorg ervoor dat de ruimte boven de GNSS-module van de afstandsbediening (die zich in de plaats boven de vluchtschakelaarmodus bevindt) niet wordt belemmerd en dat er geen hoge gebouwen in de buurt zijn bij het bijwerken van de thuisbasis.

---

Volg onderstaande instructies om de thuisbasis bij te werken:

1. Ga in DJI Agras naar Bedieningsweergave.
2. Tik op , vervolgens op  en selecteer  in de instellingen voor de locatie van de thuisbasis om de huidige coördinaten van de drone als de thuisbasis in te stellen.
3. Tik op , vervolgens op  en selecteer  in de instellingen voor de locatie van de thuisbasis om de huidige coördinaten van de afstandsbediening als de thuisbasis in te stellen.
4. De dronestatusindicatoren knipperen groen om aan te geven dat de nieuwe thuisbasis met succes is ingesteld.

## Waarschuwingen voor laag accuniveau en laag voltage

De drone heeft een waarschuwing voor laag accuniveau, een waarschuwing voor een kritiek laag accuniveau en een waarschuwing voor een kritiek laag voltage.

1. Wanneer de waarschuwing voor een laag accuniveau in de app verschijnt, vliegt u de drone naar een veilig gebied en landt u zo snel mogelijk. Stop de motoren en vervang de accu. De drone gaat automatisch naar RTH nadat het waarschuwingsbericht Laag accuniveau verschijnt in de app als de actie Laag accuniveau is ingesteld op RTH in de instellingen voor de drone-accu.
2. De drone zal automatisch dalen en landen wanneer de waarschuwing voor een kritiek laag accuniveau of kritieke spanning (accuspanning lager dan 47,6 V) verschijnt in de app. Landen kan niet worden geannuleerd.

---

 Gebruikers kunnen de drempel voor waarschuwingen voor laag accuniveau instellen in de app.


---

## RTK-functies

De drone heeft een onboard D-RTK. De koersreferentie van de drone vanaf de dubbele antennes van de onboard D-RTK is nauwkeuriger dan een standaard kompassensor en is bestand tegen magnetische interferentie door metalen structuren en hoogspanningskabels. Wanneer er een sterk GNSS-sigitaal is, worden de dubbele antennes automatisch geactiveerd om de koers van de drone te meten.

De drone ondersteunt positionering op centimeterniveau om de landbouwactiviteiten te verbeteren wanneer het wordt gebruikt met het DJI D-RTK 2 mobiele station. Volg onderstaande instructies om de RTK-functies te gebruiken.

## RTK inschakelen/uitschakelen

Controleer vóór elk gebruik of de RTK-signaalbron correct is ingesteld op D-RTK 2 mobiel station of Netwerk RTK. Anders kan RTK niet worden gebruikt voor positionering. Ga naar Bedieningsweergave in de app, tik op  en selecteer RTK om het te bekijken en in te stellen.

Stel de RTK-signaalbron in op Geen als RTK-positionering niet in gebruik is. Anders kan de drone niet opstijgen als er geen differentiële gegevens zijn.

## Gebruik met het DJI D-RTK 2 mobiele station

1. Raadpleeg de gebruikershandleiding van het D-RTK 2 mobiele station voor meer informatie over het voltooien van de koppeling tussen de drone en het mobiele station en het instellen van het mobiele station.
2. Schakel het mobiele station in en wacht tot het systeem begint te zoeken naar satellieten. Het RTK-statuspictogram boven aan de Bedieningsweergave in de app geeft  aan dat de drone de differentiële gegevens van het mobiele station heeft verkregen en gebruikt.

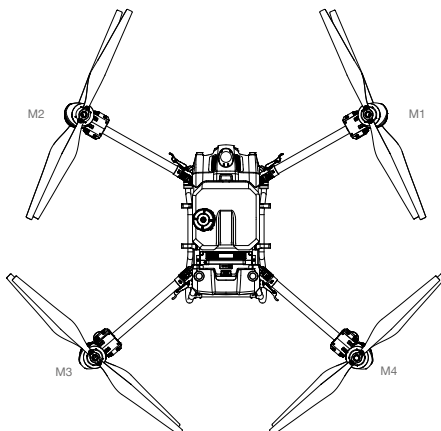
## Gebruik met de Netwerk RTK-service

De Netwerk-RTK-service gebruikt de afstandsbediening in plaats van het basisstation om verbinding te maken met een goedgekeurde Netwerk-RTK-server voor differentiële gegevens. Houd de afstandsbediening ingeschakeld en verbonden met internet terwijl u deze functie gebruikt.

1. Zorg ervoor dat de afstandsbediening is verbonden met de drone en internettoegang heeft.
2. Ga naar Bedieningsweergave in de app, tik op  en vervolgens op RTK. Stel de RTK-signaalbron in op Aangepast Netwerk-RTK en voer de netwerk informatie in.
3. Wacht tot de afstandsbediening is verbonden met de Netwerk-RTK-server. Het RTK-statuspictogram boven aan de Bedieningsweergave in de app geeft  aan dat de drone de RTK-gegevens van de server heeft verkregen en gebruikt.

## Leds van de drone

Er zijn leds op de framearmen gemarkeerd met M1 tot M4. De leds op de framearmen M1 en M2 zijn leds aan de voorkant die continu rood branden om de voorkant van de drone aan te geven. De leds op de framearmen M3 en M4 zijn leds aan de achterkant die continu groen branden om de achterkant van de drone aan te geven. Alle leds worden uitgeschakeld wanneer de drone op de grond staat.



## De firmware updaten

De firmware van de afstandsbediening, de drone en andere apparaten zoals de intelligente lader en de multifunctionele omvormgenerator kunnen samen worden bijgewerkt in de DJI Agras-app. Volg de onderstaande stappen.

1. Schakel de afstandsbediening en de drone in. Zorg ervoor dat de afstandsbediening toegang heeft tot internet via wifi of de mobiele dongle. Het firmwarebestand kan groot zijn. Het wordt aanbevolen om wifi te gebruiken.
2. Er verschijnt een bericht onderaan in het startscherm in DJI Agras wanneer er een nieuwe firmware-update beschikbaar is. Tik op de melding om het firmware-scherm te openen.
3. Sluit het apparaat aan op de USB-A-poort op de afstandsbediening om de firmware van de intelligente lader of multifunctionele omvormgenerator bij te werken. Tik op het vervolgkeuzemenu voor elk apparaat en selecteer de firmware. Er verschijnt een vinkje op het apparaat dat in de app wordt weergegeven wanneer er firmware is geselecteerd voor het bijbehorende apparaat. Schakel het vinkje uit om de update te annuleren.
4. Tik op Alles bijwerken om naar het updatescherm te gaan. De app downloadt de firmware voor alle geselecteerde apparaten en werkt deze automatisch bij.
5. Zorg ervoor dat alle apparaten zijn verbonden met de afstandsbediening en wacht tot de update is voltooid. De leds aan de voorkant van de drone knipperen geel tijdens een update.
6. De indicatoren aan de voorkant van de drone branden groen nadat een update is voltooid. Start de afstandsbediening en de drone handmatig opnieuw. Als de indicatielampjes continu rood branden om aan te geven dat een firmware-update is mislukt, probeer de update dan opnieuw uit te voeren.

## DJI-assistent 2 voor MG

Configureer de instellingen van de basisparameters, kopieer vluchtrecords en update de firmware van de drone en afstandsbediening in DJI Assistant 2 voor MG.

### Installatie en starten

1. Download het installatiebestand DJI Assistant 2 voor MG van de downloadpagina van de T40 of T20P:  
<https://www.dji.com/t40/downloads> of <https://www.dji.com/t20p/downloads>
2. Installeer de software.
3. Start DJI-assistent 2 voor MG.

### Gebruik van DJI-assistent 2 voor MG

#### De drone aansluiten

Sluit de USB-C-poort onder de onderste deksel aan de voorkant van de drone aan op een computer met een USB-C-kabel en schakel de drone vervolgens in.



Zorg ervoor dat u de propellers verwijdert voordat u DJI Assistant 2 voor MG gebruikt.



Verwijder vóór gebruik het waterdichte deksel van de USB-C-poort. Bevestig het waterdichte deksel na gebruik aan de poort. Anders kan er water in de poort komen, wat tot kortsluiting kan leiden.

#### Firmware-update

Voor firmware-updates is een DJI-account vereist. Log in of registreer een account.

## Logboek exporteren

Bekijk alle logboeken van de drone en selecteer de logboeken om te exporteren.

## Simulator

Klik op Openen om de vluchtsimulatieweergave te openen. Voer locatie- en omgevingsparameters in en klik op Configureren om op te slaan. Klik op Simulatie starten om de vluchtsimulatie te starten.

## Basisinstellingen

Configureer het stationair toerental van en test de motor.

## De afstandsbediening aansluiten

Sluit de USB-C-poort van de afstandsbediening aan op een computer met een USB-C-kabel en schakel de afstandsbediening in.

## Firmware-update

Voor firmware-updates is een DJI-account vereist. Log in of registreer een account.

## Logboek exporteren

Bekijk alle logboeken van de afstandsbediening en selecteer de logboeken om te exporteren.



- Schakel de afstandsbediening NIET uit tijdens de update.
  - Voer de firmware-update NIET uit terwijl de drone in de lucht is. Voer de firmware-update alleen uit wanneer de drone zich op de grond bevindt.
  - De afstandsbediening wordt mogelijk na het updaten van de drone losgekoppeld. Koppel de afstandsbediening en de drone indien noodzakelijk opnieuw.
- 

## Intelligent Flight Battery

### Accufuncties


1. Weergave accuniveau: de statusleds geven het huidige accuniveau aan. Druk op de aan-/uitknop om te controleren.
2. Communicatie: accuparameters, inclusief de spanning en het vermogensniveau, worden naar de drone verzonden zodat de drone de juiste actie kan ondernemen wanneer de accuparameters veranderen.
3. Zelfdiagnose accufout: de accu kan fouten detecteren zoals abnormale spanning, stroom en temperatuur, en een waarschuwing geven. De foutinformatie wordt vastgelegd in de accu.
4. Kortsluitingsdetectie: nadat de accu in de drone is geplaatst en is ingeschakeld, detecteert de accu eerst of er kortsluiting in de drone aanwezig is. Als de accu wordt gedetecteerd, schakelt deze de stroomvoorziening naar de drone uit om brand te voorkomen.
5. Oplaadfoutdetectie: fouten die optreden tijdens het opladen worden aangegeven door de statusleds. Wanneer er een fout optreedt, wacht u totdat de accu de fout automatisch oplost. Raadpleeg het gedeelte Ledpatronen voor meer informatie.
6. Automatische balancerings: in bepaalde situaties balanceert de accu automatisch de spanningen van de cellen.
7. Automatisch ontladen: als de accu langer dan één dag volledig is opgeladen, ontlaat deze zich automatisch tot 97%. Na 7 dagen ontlaat hij automatisch naar 60%.

8. Automatische stroomaanpassing: de accu past de laadstroom op intelligente wijze aan op basis van de temperatuur van de accucellen. De accu ondersteunt ook zelfbescherming op basis van de omgevingstemperatuur.
9. Temperatuurregeling: de accu zorgt ervoor dat het temperatuurverschil tussen de accucellen hetzelfde is en binnen het toegestane temperatuurbereik blijft.

- 
-  • Raadpleeg de veiligheidsvereisten op het etiket van de accu voordat u deze voor het eerst gebruikt. De gebruiker aanvaardt de volledige verantwoordelijkheid voor eventuele overtredingen van de op het etiket vermelde veiligheidsvereisten.
- De productgarantie vervalt als er zich accufouten voordoen als gevolg van verkeerd gebruik van de accu.
- 

## Het gebruik van de accu

Druk de aan-/uitknop in, vervolgens indrukken en ingedrukt houden om de accu aan te zetten nadat deze op de drone is aangesloten. Wanneer de drone landt en de motoren stoppen, druk dan op de aan-/uitknop. Vervolgens indrukken ingedrukt houden om de accu uit te schakelen en koppel de accu los van de drone.

- 
-  • Gebruik de accu NIET in de buurt van warmtebronnen, zoals een oven of een kachel. Laat de accu op warme dagen NIET achter in een voertuig.
- Laat de accu NIET in contact komen met enige vorm van vloeistof. Laat de accu NIET in de buurt van een vochtbron liggen en gebruik de accu NIET in vochtige omgevingen. De accu kan anders gaan corroderen, wat kan leiden tot brand of ontploffing van de accu.
  - Gebruik NOOIT gezwollen, lekkende of beschadigde accu's. Wanneer uw accu een afwijking heeft, neem dan contact op met een door DJI erkende dealer voor assistentie.
  - Zorg ervoor dat de accu is uitgeschakeld voordat u de drone verbindt of loskoppelt. De accu NIET aansluiten of loskoppelen terwijl deze is ingeschakeld. Anders kunnen de voedingspoorten beschadigd raken.
  - Gebruik de accu in een temperatuurbereik van -5 °C tot 45 °C. Gebruik van accu's in een omgeving warmer dan 50 °C kan leiden tot brand of een ontploffing. Gebruik van de accu bij temperaturen onder -5 °C kan de prestaties van de accu negatief beïnvloeden. De accu kan weer worden gebruikt wanneer deze weer op een normale temperatuur is.
  - Gebruik de accu NIET in sterk elektrostatische of elektromagnetische omgevingen of in de buurt van hoogspanningslijnen. Anders raakt het accucircuit mogelijk defect, wat tot een ernstig gevaar tijdens de vlucht kan leiden.
  - Demonteer of doorboor een accu NIET. Hij kan gaan lekken, in brand vliegen of exploderen.
  - De elektrolyten in de accu zijn zeer corrosief. Als een elektrolyt contact maakt met de huid of de ogen, moet u het betreffende lichaamsdeel direct met water wassen. Ga daarna onmiddellijk voor controle naar een arts.
  - Gebruik GEEN accu die gevallen is. Voer de accu af zoals beschreven in het gedeelte Accu afvoeren.
  - Als de accu in het water valt terwijl het tijdens de vlucht in een drone is geplaatst, haal de accu er dan onmiddellijk uit en plaats het op een veilige en open plek. Gebruik de accu NIET meer en voer hem op de juiste manier af, zoals beschreven in het gedeelte Accu afvoeren.
-

- ⚠ • Plaats de accu NIET in een magnetron of een container onder druk.
  - Plaats de accu NIET op of in de buurt van bedrading of andere metalen voorwerpen zoals een bril, horloges, sieraden en haarspelden. Anders kunnen de accupoorten kortsluiting veroorzaken.
  - Accu's NIET laten vallen of omstoten. Plaats GEEN zware voorwerpen op de accu's of het station. Laat de accu's niet vallen.
  - Gebruik altijd een schone, droge doek bij het reinigen van de aansluitklemmen van de accu.
  - Vlieg NIET wanneer het accuvermogen lager is dan 15% om schade aan de accu en een vliegrisico te voorkomen.
  - Zorg ervoor dat de accu correct is aangesloten. Anders kan de accu oververhit raken of zelfs exploderen als gevolg van abnormaal opladen. Gebruik alleen goedgekeurde accu's van erkende dealers. DJI aanvaardt geen verantwoordelijkheid voor schade veroorzaakt door het gebruik van niet-goedgekeurde accu's.
  - Zorg ervoor dat u de accu aan de hendel optilt.
  - Zorg ervoor dat de accu op een vlak oppervlak wordt geplaatst, om schade aan de accu door scherpe voorwerpen te voorkomen.
  - Plaats NIETS op een accu. Anders kan de accu beschadigd raken, wat kan leiden tot brandgevaar.
  - De accu is zwaar. Wees voorzichtig bij het verplaatsen van de accu om te voorkomen dat deze valt. Als de accu is gevallen en beschadigd is, plaats de accu dan onmiddellijk in een open ruimte buiten het bereik van mensen. Wacht 30 minuten en laat de accu 24 uur weken in water. Nadat u hebt gecontroleerd of de accu volledig leeg is, voert u hem af in overeenstemming met de lokale wetgeving.
- 
- ⓘ • Controleer vóór elk gebruik of de accu volledig is opgeladen.
  - Land de drone onmiddellijk als er een waarschuwing voor een kritiek accuniveau verschijnt en vervang de accu door een volledig opgeladen accu.
  - Zorg ervoor dat de accu minimaal boven 5 °C is voordat u deze in een omgeving met lage temperaturen gebruikt. Idealiter boven 20 °C.
- 

































## Ledpatronen

- 📖 De indicatoren van het accuniveau tonen het huidige accuniveau en de accustatus tijdens het opladen en ontladen. De indicatoren worden hieronder beschreven:
- 🔴 Led brandt 🔴 Led knippert
  - 🔴 Ledlampje is uit
-























## Het accuniveau controleren

Als de accu in de energiebesparingsmodus is, drukt u één keer op de aan/uitknop om het huidige accuniveau te controleren.

LED1	LED2	LED3	LED4	Accuniveau
				88-100%
				75-87%
				63-74%
				50-62%
				38-49%
				25-37%
				13-24%
				0-12%

## Ledpatronen tijdens het opladen













Tijdens het opladen knipperen de leds achtereenvolgens om het huidige accuniveau aan te geven. Alle leds gaan uit na volledig opladen. **Koppel de accu los wanneer het opladen is voltooid en gebruik altijd de officieel aanbevolen oplader om de accu op te laden.**

LED1	LED2	LED3	LED4	Accuniveau
				0-49%
				50-74%
				75-89%
				90-99%
				100%

## Ledpatronen bij accufout

De onderstaande tabel toont de mechanismen voor accubeveiliging en de bijbehorende ledpatronen.

LED1	LED2	LED3	LED4	Knipperpatroon	Uitzonderingsitem accu
				LED2 en LED4 knipperen driemaal per seconde	Kortsluiting drone
				LED2 knippert tweemaal per seconde	Overstroom gedetecteerd
				LED2 knippert driemaal per seconde	Het accusysteem is abnormaal
				LED3 knippert tweemaal per seconde	Overbelasting gedetecteerd
				LED3 knippert driemaal per seconde	Overspanning oplaadapparaat

				LED4 knippert tweemaal per seconde	De laadtemperatuur is te laag
				LED4 knippert driemaal per seconde	De laadtemperatuur is te hoog
				Alle 4 de leds knipperen snel	De accu is abnormaal en niet beschikbaar

Als er kortsluiting optreedt, koppel de accu dan los, los het probleem met de drone op en sluit de accu aan.

Als de oplaadtemperatuur abnormaal is, wacht dan tot de oplaadtemperatuur weer normaal is. De accu wordt dan automatisch weer opgeladen zonder dat u de oplader opnieuw hoeft los te koppelen en aan te sluiten.

In andere situaties drukt u na het oplossen van het probleem (overstroom, overmatige accuspanning als gevolg van overladen of overmatige spanning van het oplaadapparaat) op de aan-/uitknop om het alarm voor led-indicatorbescherming te annuleren. Vervolgens koppelt u het oplaadapparaat los en sluit u het opnieuw aan om het opladen te hervatten.



- DJI is niet verantwoordelijk voor schade die wordt veroorzaakt door oplaadapparaten van andere producenten.
- Laad de accu NIET op in de nabijheid van ontvlambare materialen of op brandbare oppervlakken zoals tapijt of hout. Laat de accu NIET onbeheerd achter tijdens het opladen. Er moet een afstand van ten minste 30 cm zijn tussen het accustation en eventuele accu's die worden opgeladen. Anders kunnen het accustation of de laadaccu's beschadigd raken door overmatige verhitting en zelfs brandgevaar veroorzaken.
- De temperatuur van de accu zal hoog zijn na een vlucht. Plaats de accu in het DJI luchtgekoelde koellichaam of een luchtgekoelde warmteafvoerinrichting van derden om deze op te laden. Anders kan het opladen worden uitgeschakeld. Raadpleeg het handleidingsdocument van het DJI luchtgekoelde koellichaam voor de gebruiksinstructies. Laad de accu op bij een temperatuur van 0 tot 60 °C. De ideale temperatuur om op te laden is 22 tot 28 °C. Opladen binnen het ideale temperatuurbereik kan de levensduur van de accu verlengen.
- Dompel de accu NIET onder in water om deze af te koelen of tijdens het opladen. Anders corroderen de accucellen en veroorzaken ernstige schade aan de accu. De gebruiker aanvaardt de volledige aansprakelijkheid voor schade aan de accu die wordt veroorzaakt door onderdompeling van de accu in water.
- Laad de accu NIET op in de buurt van warmtebronnen, zoals een oven of een kachel.
- Controleer regelmatig de aansluitklemmen en accupoorten. Reinig de accu NIET met alcohol of een andere ontvlambare vloeistof. Gebruik het oplaadapparaat NIET als deze beschadigd is.
- Houd de accu te allen tijde droog.



- De accu stopt met opladen wanneer het opladen is voltooid. Het wordt aanbevolen om de accu los te koppelen zodra het opladen is voltooid.
- Zorg ervoor dat de accu is uitgeschakeld voordat u deze oplaadt. Anders kunnen de accupoorten beschadigd raken.

## Opslag en transport van de accu

Koppel de accu los van de drone en controleer of er zich ophoping in de accupoort bevindt.



- Schakel de accu uit en koppel deze los van de drone of andere apparaten tijdens het transport.
- Houd accu's buiten het bereik van kinderen en huisdieren. Roep onmiddellijk professionele medische hulp in als kinderen delen van de accu inslikken.
- Als het accuniveau kritiek laag is, laad de accu dan op tot een vermogensniveau van 40% tot 60%. Bewaar een accu met een laag vermogensniveau NIET gedurende een langere periode. Anders kan de werking negatief worden beïnvloed.
- Plaats de accu NIET in de buurt van warmtebronnen, zoals een oven of een kachel. Laat de accu op warme dagen NIET achter in een voertuig.
- De accu moet in een droge omgeving worden bewaard.
- Plaats de accu NIET in de buurt van explosieve of gevaarlijke materialen of in de buurt van metalen voorwerpen zoals een bril, horloges, sieraden en haarspelden.
- Probeer NIET een beschadigde accu of een accu met meer dan 30% vermogen te vervoeren. Ontlaad de accu tot 30% of lager voor transport.
- Zorg ervoor dat de accu op een vlak oppervlak wordt geplaatst, om schade aan de accu door scherpe voorwerpen te voorkomen.



- Als de accu langer dan drie maanden wordt opgeslagen, wordt aanbevolen de accu in een veiligheidszak voor accu's op te slaan in een omgeving met een temperatuurbereik van -20 °C tot 40 °C.
- Sla de accu NIET voor langere tijd op nadat deze volledig is ontladen. Hierdoor wordt de accu te veel ontladen en dit veroorzaakt onherstelbare schade aan de accu.
- Als een accu met een laag vermogensniveau gedurende langere tijd wordt opgeslagen, schakelt de accu over naar de diepe slaapstand. Laad de accu op om deze uit de slaapstand te halen.
- Koppel de accu los van de drone als u de accu voor langere tijd wilt opbergen.

## Afvoeren van een accu



- Laat de accu 24 uur in water weken voordat u hem afvoert, om het volledig te ontladen. Voer de accu af in specifieke recyclingdozen. Plaats de accu NIET in reguliere afvalcontainers of vuilnisbakken. Houd u strikt aan de plaatselijke regelgeving inzake de verwijdering en recycling van accu's.



- Als de accu niet volledig kan worden ontladen, voer de accu dan NIET rechtstreeks af in een accurecyclingdoos. Neem contact op met een professioneel bedrijf voor het recyclen van accu's voor hulp.

## Accu-onderhoud



- Spat GEEN water op de accu. Een overmatige hoeveelheid water zal de accu beschadigen.
- Bewaar de accu NIET bij een temperatuur die buiten het bereik van -20 °C tot 45 °C ligt.
- De prestaties van de accu worden negatief beïnvloed als de accu gedurende langere tijd niet wordt gebruikt.
- Laad de accu ten minste éénmaal per drie maanden volledig op en ontlad deze ten minste éénmaal per drie maanden om een goede prestatie van de accu te garanderen.
- Als een accu vijf maanden of langer niet is opgeladen of ontladen, valt de accu niet meer onder de garantie.

Technische gegevens

Technische gegevens	T40 Intelligent Flight Battery (BAX601-30000mAh-52.22V)	T20P Intelligent Flight Battery (BAX601-13000mAh-52.22V)
Nominale spanning	52,22 V	
Type accu	Li-ionen	
Chemisch systeem van accu	LiNiMnCoO2	
Ontlaadsnelheid	11,5C	
Bedrijfstemperatuur	-5 °C tot 45 °C	
Laadtemperatuur	0 °C tot 60 °C	
Garantiegegevens	1.500 cycli of 12 maanden (afhankelijk van wat zich het eerst voordoet)	
IP-classificatie	IP54 + inkapselingsbeveiliging op printplaatniveau	
Compatibele drone	DJI Agras T40, T20P, T30	DJI Agras T20P
Capaciteit	30 Ah	13 Ah
Vermogen	1567 Wh	679 Wh
Max. laadvermogen	9500 W	4200 W
Compatibele oplaadapparaat <sup>[1]</sup>	D12000iE multifunctionele omvormgenerator, T40 intelligente oplader, T30 Intelligent Battery-station <sup>[2]</sup>	D6000i multifunctionele omvormgenerator, T20P intelligente oplader, T30 Intelligent Battery-station <sup>[2]</sup>
Opladtid voor elke accu <sup>[3]</sup>	De D12000iE multifunctionele omvormgenerator gebruiken: 9-12 minuten	De D6000i multifunctionele omvormgenerator gebruiken: 9-12 minuten
Gewicht	Circa 12 kg	Circa 6 kg

[1] De laadapparaten die te koop zijn, verschillen per land of regio. Raadpleeg uw plaatselijke dealers voor meer informatie.  
[2] Firmware-update is vereist om de T40/T20P Intelligent Flight Battery op te laden.  
[3] De oplaadtijd is getest in een laboratoriumomgeving bij een temperatuur van 25 °C. Uitsluitend ter referentie.

## Lading - Spuitsysteem

Het spuitsysteem is uitgerust met de 2-kanaals elektromagnetische debietmeter en continue vloeistofniveaumeter en biedt gebruikers nauwkeurige controle over de waaierpompen met magnetische aandrijving en dubbel vernevelde sprinklers.

## Optionele lading - T40/T20P-strooisysteem

### Inleiding

Het T40/T20P-strooisysteem is compatibel met de Agras T40/T20P-drone met een grote strooitank van respectievelijk 70 liter en 35 liter en biedt een efficiënte en betrouwbare verspreiding.

Het strooisysteem heeft een ingebouwd roermechanisme om materiaalblokkades te voorkomen wat de bediening nauwkeurig en betrouwbaarder maakt. De regelmodule op het strooisysteem en de gewichtssensoren op de drone bewaken het gewicht van het resterende materiaal in de strooitank in realtime om de nauwkeurigheid van de controle van de strooisnelheid en waarschuwingen voor een lege tank te verbeteren. De meegeleverde spatborden kunnen strooimateriaal dat omhoog vliegt blokkeren en voorkomen dat de propellers beschadigen. De trechterpoort met snelkoppeling zorgt voor eenvoudig onderhoud.

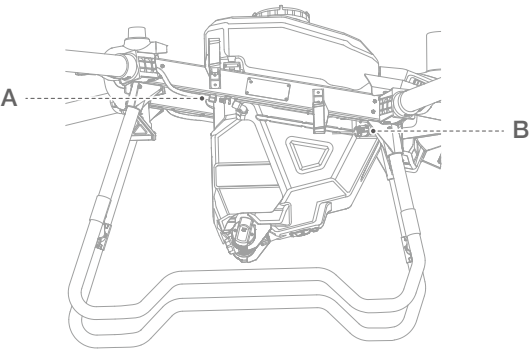
Gebruikers kunnen de strooi-instellingen configureren in de DJI Agras-app en specifieke sjablonen aanmaken voor verschillende materialen om zo aan de verschillende vereisten te voldoen. De app waarschuwt bij een lege tank en zodra er afwijkingen zijn in de draaisnelheid, de temperatuur en de trechtermond.

### Montage

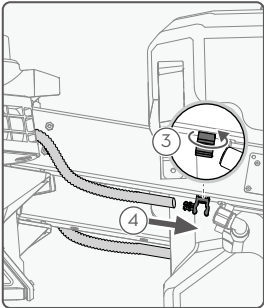
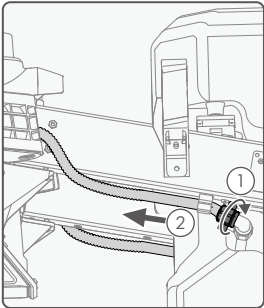
- ⚠ • Verwijder voor montage de Intelligent Flight Battery uit de drone.
- Ga voorzichtig te werk om letsel door scherpe of bewegende mechanische onderdelen te voorkomen.
- Controleer de onderdelen van de drone en het strooisysteem na installatie om er zeker van te zijn dat de draaischijf de kabels of andere onderdelen tijdens gebruik niet beschadigt.

Het T40-strooisysteem en het T20-strooisysteem lijken qua uiterlijk op elkaar, maar de strooitanks hebben verschillende afmetingen. Tenzij anders vermeld, wordt in de illustraties in deze handleiding het T40-strooisysteem als voorbeeld gebruikt.

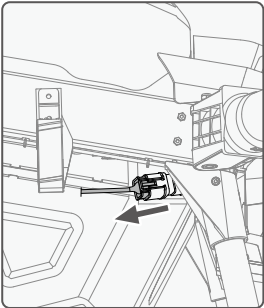
1. Zoek op de drone de slangen aan weerszijden van de spuittank. Draai de moer op de slang ① los, haal de slang uit de slangklem ②, draai de klem ③ en sluit de slang aan op het uitsteeksel op de klem ④. (Afbeelding A)
- Opmerking: Nadat de slang is verwijderd, moet u ervoor zorgen dat u de slangmoer op de slangconnector van de sproeitank aandraait om te voorkomen dat u de moer kwijtraakt.
2. Zoek de kabel van het spuitsysteem voor het rechter landingsgestel op de drone. Koppel de kabel los van de connector. Wees voorzichtig om beschadiging van de kabel te voorkomen. (Afbeelding B)
3. Til de spuittank op de drone op en verwijder deze. (Afbeelding C)
4. Plaats het strooisysteem in de drone. (Afbeelding D)
5. Sluit de strooisysteemkabel aan op de connector in stap 2 en zorg voor een stevige en goede aansluiting. (Afbeelding E)



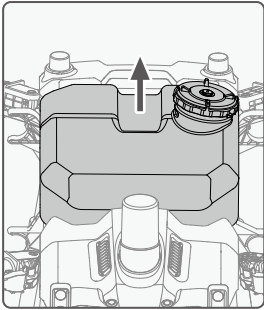
**A.**



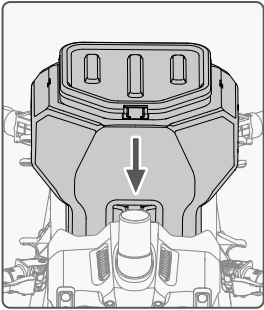
**B.**



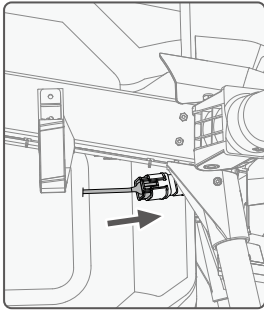
**C.**



**D.**



**E.**



## Technische gegevens

Artikelen	T40-strooisysteem	T20P-strooisysteem
Compatibele drone <sup>[1]</sup>	Agras T40	Agras T20P
Gewicht strooisysteem (incl. strooitank en spatbord)	4,41 kg	3,57 kg
Volume strooitank	70 L	35 L
Capaciteit strooitank <sup>[2]</sup>	50 kg	25 kg
Diameter compatibel materiaal	0,5-5 mm	
Strooibereik	Verschilt naar gelang de diameter van het materiaal, de snelheid van de draaischijf, de grootte van de trechtermond en de vlieghoogte. Voor de beste prestaties wordt aanbevolen om de betreffende variabelen aan te passen om een strooibereik van 5-7 meter te bereiken.	

[1] De firmware van de drone moet het strooisysteem ondersteunen. Controleer de release notes van de betreffende drone op de officiële DJI-website.

[2] De DJI Agras-app zal op intelligente wijze de gewichtslimiet van de lading voor de spreidingstank aanbevelen, op basis van de huidige status en omgeving van de drone. Overschrijd de aanbevolen gewichtslimiet voor het laadvermogen bij het toevoegen van materiaal aan de spreidingstank niet. Anders kan de vliegveiligheid in het beïnvloed worden.

Aanbevolen onderhoudscyclus T40-/T20P-drone

Onderdeel voor onderhoud	Module	Aanbevolen onderhoudstijd	Aanbevolen vervangingscyclus
Voortstuwingssysteem - motor	Motor	<ol style="list-style-type: none"><li>1. Voer, voor een nieuwe drone, de eerste inspectie uit na 100 vluchten.</li><li>2. Voer elke 100 uur na de eerste inspectie een inspectie uit.</li><li>3. Als een ESC vastloopt en de temperatuur van de motor/ ESC abnormaal is, voert u deze inspectie uit.</li><li>4. Voer deze inspectie uit als de motor beschadigd is door externe kracht.</li></ol>	Vervanging na 1.000 uur gebruik wordt aanbevolen.
Voortstuwingssysteem - interne weerstand motor	Motor	<ol style="list-style-type: none"><li>1. Voer, voor een nieuwe drone, de eerste inspectie uit na 100 vluchten.</li><li>2. Voer elke 100 uur of 1 maand na de eerste inspectie een inspectie uit.</li><li>3. Als een ESC vastloopt en de temperatuur van de motor/ ESC abnormaal is, voert u deze inspectie uit.</li></ol>	Vervanging na 1.000 uur gebruik wordt aanbevolen.
Voortstuwingssysteem	ESC	Elke 6 maanden	Vervanging na 36 maanden gebruik wordt aanbevolen.
Voortstuwingssysteem - motorvoet	Motorvoet	<ol style="list-style-type: none"><li>1. Voer, voor een nieuwe drone, de eerste inspectie uit na 100 vluchten.</li><li>2. Voer elke 100 uur of 1 maand na de eerste inspectie een inspectie uit.</li><li>3. Voer deze inspectie uit als de motorvoet beschadigd is door externe kracht.</li></ol>	Vervanging na 500 uur gebruik wordt aanbevolen.
Voortstuwingssysteem - propellers	Propellers	<ol style="list-style-type: none"><li>1. Voer, voor een nieuwe drone, de eerste inspectie uit na 100 vluchten.</li><li>2. Voer elke 100 uur of 1 maand na de eerste inspectie een inspectie uit.</li><li>3. Als een ESC vastloopt en de temperatuur van de motor/ ESC abnormaal is, voert u deze inspectie uit.</li></ol>	Vervanging na 700 uur gebruik wordt aanbevolen.
Voortstuwingssysteem - propelleradapter	Propelleradapter	Vóór de dagelijkse voorbereiding van de bediening	Vervanging na 1.000 uur gebruik wordt aanbevolen.
Voortstuwingssysteem - schroefbouten van framearm	Schroefbouten van framearm	Elke maand	Vervanging na 1.000 uur gebruik wordt aanbevolen.



Drone-onderdelen - connector van framearm	Connector van framearm	Elke maand	Vervanging na 1.000 uur gebruik wordt aanbevolen.
Drone-onderdelen - schroeven	Bevestigingsschroeven van de gesp van de framearm	Elke maand	Vervanging na 1.000 uur gebruik wordt aanbevolen.
Drone-onderdelen - connector	Connector van de drone	Elke maand	Vervanging na 1.000 uur gebruik wordt aanbevolen.
Bevestigingsstuk tussenframe - schroeven	Schroef die het tussenframe bevestigen	Elke maand	Vervanging na 1.000 uur gebruik wordt aanbevolen.
Onderdelen landingsgestel - schroeven	Schroefbouten die het landingsgestel bevestigen	Elke maand	Vervanging na 1.000 uur gebruik wordt aanbevolen.
Onderdelen van het landingsgestel - bevestigingsbeugel	Bevestigingsbeugel voor radar	Elke maand	Vervanging na 1.000 uur gebruik wordt aanbevolen.
Suitsysteem - toevoerpomp	Toevoerpomp	Elke 100 uur of 1 maand	Vervanging van de pomp na 500 uur gebruik wordt aanbevolen. Vervanging van de motor na 1.000 uur gebruik wordt aanbevolen.
Suitsysteem - sprinkler	Sprinkler	Elke 100 uur of 1 maand	Vervanging na 1.000 uur gebruik wordt aanbevolen.
Suitsysteem - slangconnector	Slangconnector	Vóór de dagelijkse voorbereiding van de bediening	Vervanging na 1.000 uur gebruik wordt aanbevolen.
Suitsysteem - slang	Slang	Vóór de dagelijkse voorbereiding van de bediening	Vervanging na 1.000 uur gebruik wordt aanbevolen.
Suitsysteem - gewichtsensor	Gewichtssensor	Elke 100 uur of 1 maand	Vervanging na 1.000 uur gebruik wordt aanbevolen.
Suitsysteem - filter en vloeistofpeilmeter	Vloeistofpeilmeter	Vóór de dagelijkse voorbereiding van de bediening	Vervanging na 1.000 uur gebruik wordt aanbevolen.
Suitsysteem - spuittank	Suitsysteem	Elke 6 maanden	Vervanging na 1.000 uur gebruik wordt aanbevolen.
RF-module	RF-module	Elke 6 maanden	Vervanging na 36 maanden gebruik wordt aanbevolen.
Systeemmodule antenne-elektronica	Systeemmodule antenne-elektronica	Elke 6 maanden	Vervanging na 36 maanden gebruik wordt aanbevolen.

Kabel distributiekaartmodule	Kabel distributiekaartmodule	Elke 6 maanden	Vervanging na 36 maanden gebruik wordt aanbevolen.
Spuitmodule	Spuitmodule	Elke 6 maanden	Vervanging na 36 maanden gebruik wordt aanbevolen.
Radarsysteem - omnidirectionele digitale radar	Omnidirectionele digitale radar	Elke 6 maanden	Vervanging na 36 maanden gebruik wordt aanbevolen.
Radarsysteem - achterwaartse en neerwaartse radar	Achterwaartse en neerwaartse radar	Elke 6 maanden	Vervanging na 36 maanden gebruik wordt aanbevolen.
Stroomdistributiemodule	Stroomdistributiemodule	Elke 6 maanden	Vervanging na 36 maanden gebruik wordt aanbevolen.
Drone-onderdelen - voorste frame	Voorste frame	Elke 6 maanden	Vervanging na 1.000 uur gebruik wordt aanbevolen.
Drone-onderdelen - achterste frame	Achterste frame	Elke 6 maanden	Vervanging na 1.000 uur gebruik wordt aanbevolen.
Drone-onderdelen - tussenframe	Tussenframe	Elke 6 maanden	Vervanging na 1.000 uur gebruik wordt aanbevolen.
Positioneringssysteem - SDR-antenne	SDR-antenne	Elke 6 maanden	Vervanging na 36 maanden gebruik wordt aanbevolen.
Positioneringssysteem - RTK-module	RTK-module	Elke 6 maanden	Vervanging na 36 maanden gebruik wordt aanbevolen.
Dronekabels	Dronekabel	Elke maand	Vervanging na 36 maanden gebruik wordt aanbevolen.
Spuitsysteem - debietmeter	Debietmeter	Elke maand	Vervanging na 36 maanden of 3.000 uur gebruik wordt aanbevolen.
Drone-onderdelen - Accuglijder	Accuglijder	Vervanging na 2.000 keer aansluiten en loskoppelen is vereist of 1 maand	Vervanging na 1.000 uur gebruik wordt aanbevolen.
Afstandsbediening	Afstandsbediening	Elke maand	Vervanging na 36 maanden gebruik wordt aanbevolen.
Accu	Standaardaccu drone	Na 100 oplaadcycli of 1 maand	Vervanging na 1.000 uur gebruik wordt aanbevolen.
Intelligente oplader	Intelligente oplader	Na 200 oplaadcycli of 1 maand	Vervanging na 1.000 uur gebruik wordt aanbevolen.

DJI Support  
<http://www.dji.com/support>

Deze inhoud kan zonder voorafgaande kennisgeving worden gewijzigd.

DJI en AGRAS zijn handelsmerken van DJI.

Copyright © 2023 DJI. Alle rechten voorbehouden.