

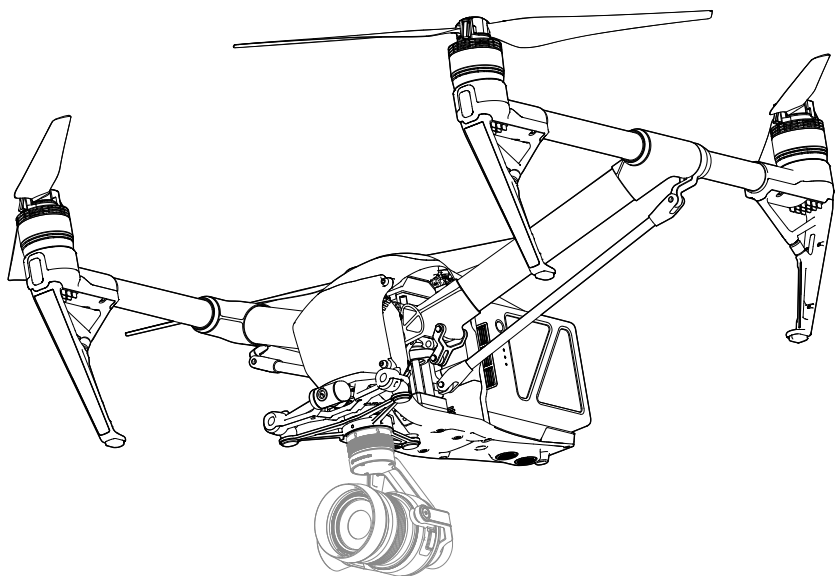
INSPIRE 2 SERIES

Inspire 2 / Inspire 2 ProRes / Inspire 2 L

Manual de usuario

V2.4

2019.07





Buscando palabras clave

Busque palabras clave como "batería" e "instalar" para encontrar un tema. Si está utilizando Adobe Acrobat Reader para leer este documento, presione Ctrl + F en Windows o Comando + F en Mac para comenzar una búsqueda.



Navegando a un tema

Ver una lista completa de temas en la tabla de contenido. Haga clic en un tema para navegar a esa sección.



Imprimir este documento

Este documento admite la impresión de alta resolución.

Usando este manual

Leyendas



Advertencia



Importante



Consejos



Referencia

Antes del vuelo

Los siguientes tutoriales y manuales han sido producidos para asegurarle que haga un uso completo de su Inspire 2.

1. En la caja
2. Pautas de seguridad y descargo de responsabilidad
3. Guía de inicio rápido
4. Pautas de seguridad de la batería de vuelo inteligente
5. Manual de usuario

Se recomienda ver todos los videos tutoriales y leer el Descargo de responsabilidad antes del vuelo. Luego, prepárese para su primer vuelo utilizando la Guía de inicio rápido. Consulte este manual para obtener información más completa.

Mira los videos tutoriales

Mire el video tutorial a continuación para aprender a usar Inspire 2 de forma correcta y segura:

<http://www.dji.com/inspire-2/info#video>



Descargue la aplicación DJI GO 4

Asegúrese de usar DJI GO 4 aplicaciones u otras aplicaciones compatibles con aviones DJI durante el vuelo. Escanee el código QR o visite

"<https://m.dji.net/djigo4>" para descargar la aplicación.



Para la mejor experiencia, use un dispositivo móvil con Android V 4.4 o superior. Requiere iOS 9.0 o posterior.

* Para mayor seguridad, el vuelo está restringido a una altura de 30 m cuando no está conectado o conectado a la aplicación durante el vuelo, incluido DJI GO 4 y todas las aplicaciones compatibles con aviones DJI.

Descargar el DJI Assistant 2

<http://www.dji.com/inspire-2/info#downloads>



La temperatura de funcionamiento de este producto es de -20 ° a 40 ° C. No cumple con la temperatura de funcionamiento estándar para aplicaciones de grado militar (-55 ° a 125 ° C), que se requiere para soportar una mayor variabilidad ambiental. Opere el producto de manera adecuada y solo para aplicaciones que cumplan con los requisitos de rango de temperatura de funcionamiento de ese grado.

Contenido

Usando este manual	2
Leyendas	2
Antes del vuelo	2
Mira los videos tutoriales	2
Descargue la aplicación DJI GO 4	2
Descargar el DJI Assistant 2	2
Perfil del producto	66
Introducción	66
Características destacadas	66
Ensamblar la aeronave	66
Preparación del control remoto	8
Diagrama de aeronave	99
Diagrama de control remoto	10
Aeronave	13
Controlador de vuelo	13
Modo vuelo	13
Indicador de estado de vuelo	14
Regreso a casa (RTH)	15
Modos de vuelo inteligentes	19
Sistema de visión y sistema de detección de infrarrojos	25
Grabador de vuelo	29
Colocación y desmontaje de las hélices	29
Batería de vuelo inteligente DJI	29
Control remoto	36
Perfil de control remoto	36
Operaciones de control remoto	36
Modo de control remoto dual	41
LED de estado del controlador remoto	43
Vinculación del control remoto	44
Utilizado con el DJI Focus	45
Cámara y cardán	47
Cámara	47
Cardán	48
Usando CINESSD	50

Aplicación DJI GO 4	53
Cámara	53
Editor	56
SkyPixel	56
Yo	56
Vuelo	58
Requisitos del entorno de vuelo	58
Sistema GEO (entorno geoespacial en línea)	58
Restricciones de vuelo	59
Desbloqueo GEO	62
Lista de verificación previa	62
Calibrando la brújula	62
Despegue automático y aterrizaje automático	64
Arranque / parada de motores	64
Detener el motor en pleno vuelo	sesenta y cinco
Prueba de vuelo	sesenta y cinco
Apéndice	68
Especificaciones	68
Descripción del indicador de estado de la aeronave	71
Actualización del firmware	72
Información postventa	73

Perfil del producto

Este capítulo describe las características de Inspire 2, le indica que ensamble la aeronave y explica los componentes de la aeronave y los controles remotos.

Perfil del producto

Introducción

El Inspire 2 es un potente sistema de filmación aérea con agilidad y velocidad líderes en su clase, funciones de redundancia para la máxima confiabilidad y nuevas funciones inteligentes que facilitan la captura de tomas complejas. La unidad de cámara ahora es independiente del procesador de imagen, de modo que tiene la flexibilidad de elegir el cardán perfecto y el sistema de cámara para cada una de sus escenas. El soporte de doble frecuencia en el control remoto hace que el enlace descendente de video HD sea más eficiente y más estable.

Características destacadas

Tapfly actualizado™ y ActiveTrack™ Comandos en la aplicación DJI GO 4, el Inspire 2 vuela a cualquier lugar visible en la pantalla con un toque y rastrea sujetos en movimiento sin esfuerzo.

Controlador de vuelo: El controlador de vuelo se ha actualizado para proporcionar una experiencia de vuelo más segura y confiable. Un nuevo registrador de vuelo almacena datos críticos de cada vuelo. Un sistema de sensores visuales mejora la precisión de desplazamiento al volar en interiores o en entornos donde el GPS no está disponible. El diseño dual de IMU y barómetros proporciona redundancia.

Enlace descendente de video HD: el enlace descendente HD de largo alcance y baja latencia (hasta 4,3 mi (7 km)) funciona con una versión mejorada de DJI LIGHTBRIDGE™. El soporte de 2.4 GHz y 5.8 GHz garantiza una conexión más confiable en entornos con más interferencia.

Cámara y cardán: la unidad de cámara ahora es independiente del procesador de imágenes para que tenga la flexibilidad de elegir el cardán perfecto y el sistema de cámara para cada una de sus escenas. Esto significa que, independientemente de la cámara que elija, **tiene el mismo procesamiento potente que la respalda, y cuando usa ZENMUSE™ X5S, la capacidad de capturar videos RAW. El video sin pérdida (en formato CinemaDNG y ProRes) y el disparo de ráfaga de fotos DNG RAW estarán disponibles cuando DJI CINESSD™ usado.***

Batería de vuelo inteligente: la nueva batería de vuelo inteligente DJI presenta celdas de batería mejoradas y un sistema avanzado de administración de energía que proporciona hasta 25 minutos de vuelo con un Zenmuse X5S, 23 minutos con un Zenmuse X7 y 27 minutos con un Zenmuse X4S. * * *

.. El video sin pérdida (CinemaDNG, ProRes) y el disparo de ráfaga de fotos DNG RAW estarán disponibles cuando use DJI CINESSD. Puedes comprar DJI CINESSD y DJI CINESSD STATION por separado en la tienda oficial de DJI en línea. Los formatos CinemaDNG y ProRes estarán disponibles cuando se compre y aplique la licencia correspondiente. El Inspire 2 L se envía con ProRes y CinemaDNG preactivados; el Inspire 2 ProRes se envía con ProRes preactivado.

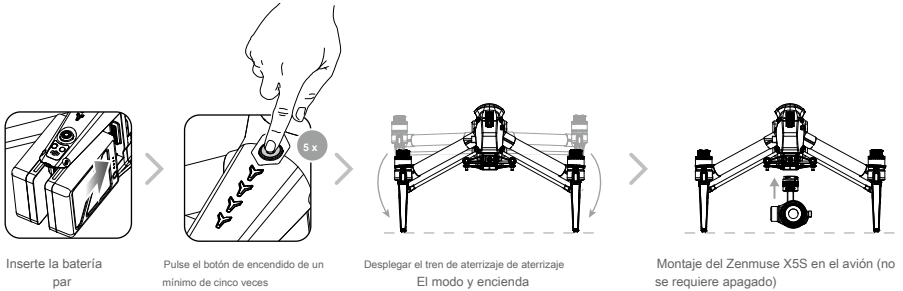
*** El tiempo de ejecución máximo se prueba en un entorno de laboratorio, con la aeronave flotando al nivel del mar sin viento.

Ensamblar la aeronave

Desbloqueo del modo de viaje

La aeronave está en modo de viaje durante la entrega. Siga estos pasos para cambiarlo al modo de aterrizaje antes de su primer vuelo:

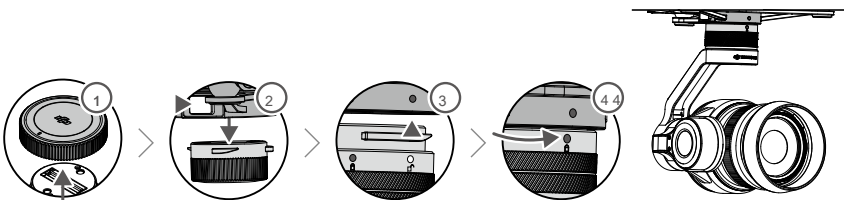
1. Inserte el par de baterías.
2. Presione el botón de encendido un mínimo de cinco veces.
3. Despliegue el tren de aterrizaje al modo de aterrizaje y enciéndalo automáticamente.



- La batería debe estar completamente cargada antes de usarla por primera vez. Consulte "Carga de la batería de vuelo inteligente" para obtener más información.
- La aeronave no puede cambiar al modo de aterrizaje desde el modo de viaje con la cámara cardán conectada.
- Coloque la aeronave sobre la superficie lisa y reflectante (p. Ej., Mesa o baldosa) antes de cambiar entre los modos de viaje al modo de aterrizaje.
- Mantenga las manos alejadas del mecanismo de transformación cuando despliegue el tren de aterrizaje. Asegúrese de presionar el botón de extracción de la batería cuando retire la batería.
- Siga estos pasos para entrar en el modo de viaje: Pulse el botón de encendido al menos 5 veces y luego separe el cardán (Apagado No se requiere) y las hélices. Coloque la aeronave sobre una superficie lisa y espere una medida que cambia el modo de viaje, a continuación, pulse el botón Quitar la batería y retire las pilas.

Montaje del Zenmuse X5S en el Inspire 2

1. Retire la gimbal cap del Zenmuse X5S.
2. Presione el botón de liberación del cardán y la cámara en el Inspire 2. Gírelo para quitar el Gimbal Cap del Inspire 2.
3. Alinee el punto blanco en el cardán con el punto rojo en Inspire 2 e inserte el cardán.
4. Gire el bloqueo del cardán a la posición bloqueada alineando los puntos rojos.

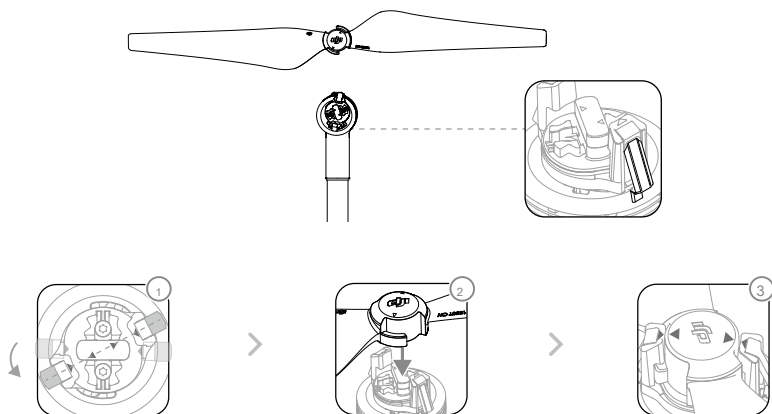


- Asegúrese siempre de que el DJI Gimbal Conector 2.0 en el Inspire 2 esté en la posición correcta durante el montaje, de lo contrario, la cámara no se montará. Retira la tapa de la lente cuando el Zenmuse X5S está en uso.
- Al entrar en el modo de viaje, no es necesario apagar la aeronave para separar el cardán. Pero siempre apague la aeronave antes de retirar la cámara de cardán en otras situaciones.

Colocación de hélices de liberación rápida 1550T

Siga los pasos a continuación para conectar las hélices de liberación rápida 1550T.

1. Empareje las hélices y los motores con flechas del mismo color (rojo o blanco).



Presione hacia abajo la almohadilla de resorte y gire el bloqueo de la hélice hasta que las flechas estén alineadas y escuche un clic.

Adjuntar la hélice en el motor

Nuevamente, gire el bloqueo de la hélice hasta que escuche un clic.



Asegúrese de presionar hacia abajo la almohadilla de resorte antes de girar el bloqueo de la hélice.

Preparación del control remoto

Incline el soporte del dispositivo móvil a la posición deseada y luego ajuste la antena como se muestra.

1. Presione el botón en el costado del soporte del dispositivo móvil para liberar la abrazadera, ajústelo y luego conecte su dispositivo móvil.
2. Conecte su dispositivo móvil al control remoto con un cable USB.
3. Conecte un extremo del cable a su dispositivo móvil y el otro extremo al puerto USB en la parte posterior del control remoto.

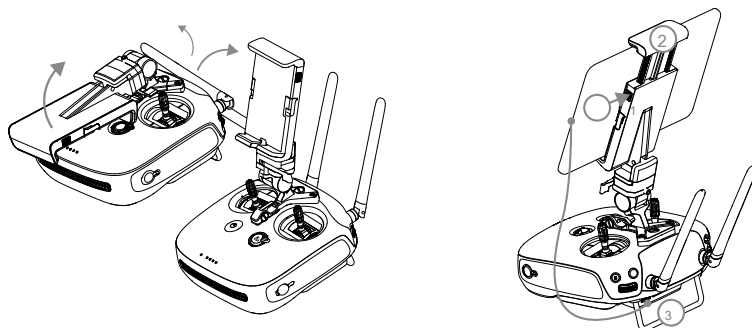
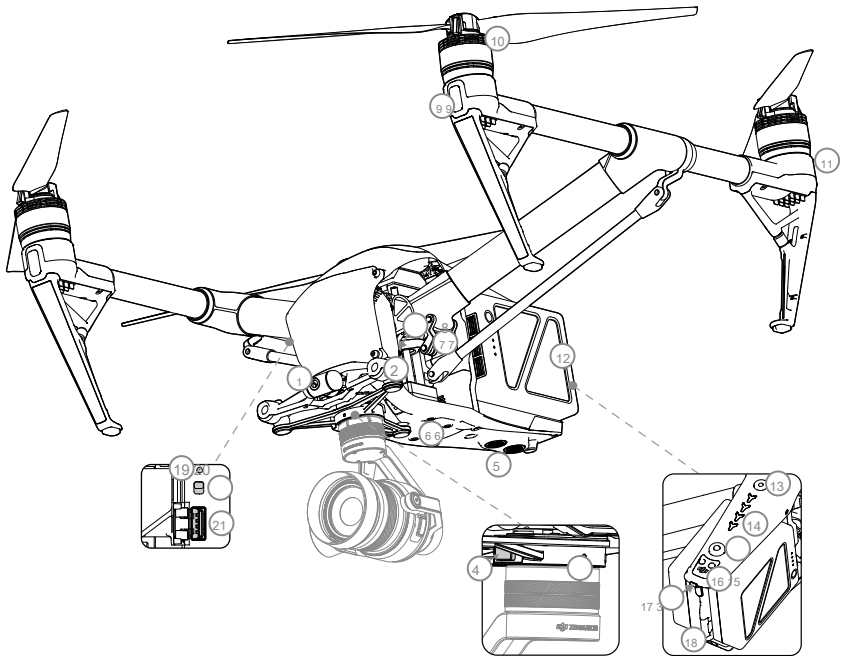


Diagrama de aeronave



[1] Cámara FPV

[2] Sistema de visión frontal

[3] DJI Gimbal Connector V2.0 (DGC2.0) [4] Botón de separación del cardán y la cámara [5] Sistema de visión hacia abajo [6] Posición de montaje del dispositivo extendida [7] Mecanismo de transformación [8] Centro de control y procesamiento

(con ranura para tarjeta Micro SD) [9]

LED frontales

[10] Sistema de propulsión (con motores, hélices, etc.)

[11] LED traseros [12] Baterías de vuelo

inteligentes [13] Botón de encendido [14]

Indicadores de nivel de batería [15] Botón de

extracción de batería [16] Sensor infrarrojo

hacia arriba [17] Indicador de estado de la

aeronave [18] Ranura DJI CINESSD [19]

Vinculación Botón [20] Interruptor de modo

USB [21] Puerto USB

Diagrama de control remoto

[1] Botón de encendido

Se utiliza para encender y apagar el control remoto.

[2] Interruptor de transformación

Mueva el interruptor hacia arriba o hacia abajo para subir o bajar el tren de aterrizaje durante el vuelo.

[3] Botón Volver al inicio (RTH)

Mantenga presionado el botón para iniciar el Regreso al inicio (RTH).

[4] Palancas de control

Controla la orientación y el movimiento de la aeronave.

[5] LED de estado

Muestra el estado del sistema del control remoto.

[6] LED de nivel de batería

Muestra el nivel de batería del control remoto.

[7] Puerto de alimentación

Conéctese al cargador para cargar la batería del control remoto.

[8] Soporte para dispositivo móvil

Monta de forma segura su dispositivo móvil en el control remoto.

[9] Antenas

Transmite el control de la aeronave y la señal de video.

[10] Manillar

[11] Dial de control (cardán / FPV)

Use este dial para controlar la inclinación del cardán. En el modo libre de cardán, al presionar y mantener presionado el botón C1 y al girar el dial de control se ajusta la bandeja del cardán. Para ajustar la inclinación de la cámara FPV, presione y mantenga presionado el botón C2 y gire el dial de control.

[12] Dial de ajustes de la cámara

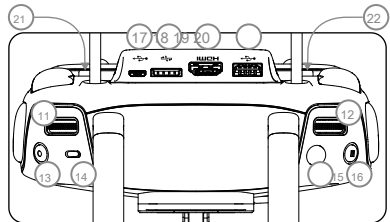
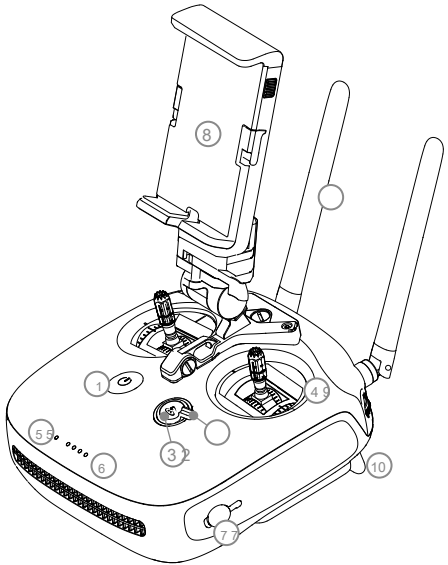
Gire el dial para ajustar la configuración de la cámara. (Solo funciona cuando el control remoto está conectado a un dispositivo móvil que ejecuta la aplicación DJI GO 4).

[13] Botón de grabación

Presione para comenzar a grabar video. Presione nuevamente para detener la grabación.

[14] Interruptor de modo de vuelo

Cambia entre el modo P, el modo S y el modo A.



[15] Botón del obturador

Presione el botón del obturador para tomar una foto. Las fotos también se pueden capturar durante la grabación de video.

[16] Botón de pausa

Presione una vez para permitir que la aeronave salga del modo TapFly, ActiveTrack y Advanced.

[17] Puerto micro USB

Use este puerto para actualizar el firmware.

[18] Bus CAN

Puerto extendido reservado.

[19] Puerto HDMI A

El puerto HDMI A es para salida de video.

[20] Puerto USB

Conexión a dispositivo móvil para la aplicación DJI GO 4.

[21] Botón C1

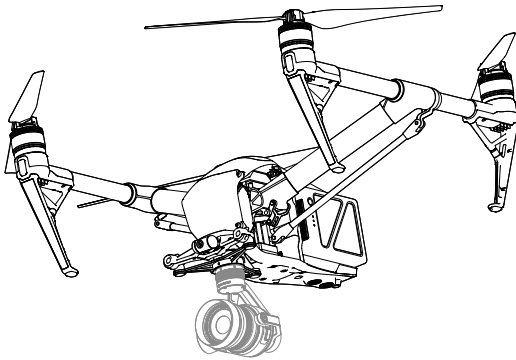
Personalizable a través de la aplicación DJI GO 4.

[22] Botón C2

Personalizable a través de la aplicación DJI GO 4.

Aeronave

Este capítulo describe las características del controlador de vuelo, el sistema de visión y la batería de vuelo inteligente.



Aeronave

Controlador de vuelo

El controlador de vuelo Inspire 2 presenta varias actualizaciones importantes. Los modos de seguridad incluyen Failsafe y Return-to-Home. Estas características aseguran el retorno seguro de su avión si se pierde la señal de control. El controlador de vuelo también puede guardar datos críticos de vuelo de cada vuelo en el dispositivo de almacenamiento a bordo. El nuevo controlador de vuelo también proporciona mayor estabilidad y una nueva característica de frenado por aire.

Modo vuelo

Tres modos de vuelo están disponibles. Los detalles de cada modo de vuelo se encuentran en la siguiente sección:

Modo P (posicionamiento):

El modo P funciona mejor cuando la señal GPS es fuerte. La aeronave utiliza el GPS y los sistemas de visión hacia adelante y hacia abajo para ubicarse, estabilizarse automáticamente y navegar entre obstáculos. Las funciones avanzadas como TapFly y ActiveTrack están habilitadas en este modo. Cuando el sistema de visión delantera está habilitado y las condiciones de iluminación son suficientes, el ángulo máximo de actitud de vuelo es de 25 °. Cuando se desactiva la detección de obstáculos hacia adelante, el ángulo máximo de actitud de vuelo es de 35 °.

Cuando la señal del GPS es débil y las condiciones de iluminación son demasiado oscuras para los sistemas de visión hacia adelante y hacia abajo, la aeronave solo usará su barómetro para posicionarse para controlar la altitud.

Nota: El modo P requiere movimientos de palanca más grandes para lograr altas velocidades.

Modo S (deporte):

La aeronave está utilizando GPS para posicionamiento. Como los sistemas de visión hacia adelante y hacia abajo están desactivados, la aeronave no podrá detectar y evitar obstáculos cuando esté en modo deportivo. La estación terrestre y las funciones de vuelo inteligente tampoco están disponibles en el modo deportivo. Nota: Las respuestas de las aeronaves están optimizadas para agilidad y velocidad, lo que hace que responda mejor a los movimientos del palo.

Modo A (actitud):

Cuando ni el GPS ni el sistema de visión están disponibles, la aeronave solo usará su barómetro para posicionarse para controlar la altitud. La estación terrestre y las funciones de vuelo inteligente tampoco están disponibles en modo A.



- El sistema de visión delantera está desactivado en modo S (Sport), lo que significa que la aeronave no podrá evitar automáticamente los obstáculos en su trayectoria de vuelo. Esté atento y manténgase alejado de los obstáculos cercanos.

- La Velocidad Máxima y la distancia de frenado de la aeronave aumentan significativamente en el Modo S (Sport). Se Requiere Una distancia de frenado minimum de 164 empanadas (50 metros) en las Condiciones pecado viento.

- La Capacidad de Respuesta de la aeronave Aumenta significativamente en Modo S (Sport), Lo Que SIGNIFICA Que Un pequeño movimiento de la palanca de control remoto en el se traducirá en Una gran distancia de Viaje de la aeronave. Esté atento y de Mantenga la ONU Espacio de maniobra ADECUADO Durante el vuelo.

- La Velocidad de descenso de la aeronave Aumenta significativamente en Modo S (Sport). Se Requiere Una distancia de frenado minimum de 164 empanadas (50 metros) en las Condiciones pecado viento. Usar el interruptor de Modo Controlador de Vuelo para change Modo de vuelo de la



aeronave.

ADVERTENCIA Modo de Atti:

La aeronave entrará en Modo A EN LAS DOS Siguientes Instancias:

pasivo: CUANDO heno Una Señal Débil de GPS o la brújula CUANDO Experimenta interferencia de Donde el Sistema de visión sin is available.

activo: Los Usuarios altermano el Modo de vuelo para change al Modo A.

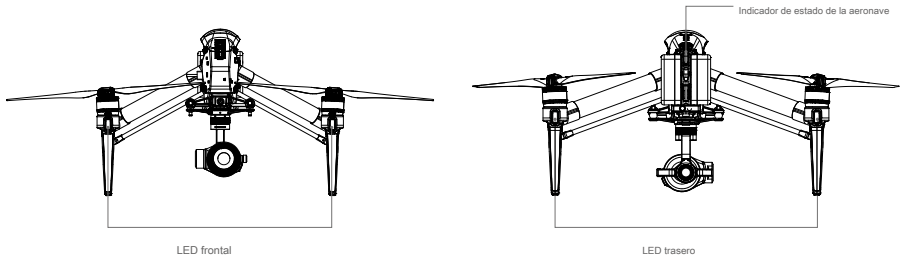
En Modo A, El Sistema de Visión y ALGUNAS Funciones Avanzadas ESTÁN deshabilitadas. Por lo Tanto, la aeronave No Puede posicionarse o frenar automáticamente En Este Modo Y Se ve fácilmente Afectada por su entorno, Lo Que PUEDE provocar ONU Desplazamiento horizontal. Usar el Control Remoto para colocar la aeronave.

Maniobrar el avión en modo A puede ser difícil. Antes de cambiar la aeronave al modo A, asegúrese de estar cómodo volando en este modo. NO vuele el avión demasiado lejos ya que podría perder el control y causar un peligro potencial.

Evite volar en áreas donde la señal de GPS es débil o en espacios confinados. De lo contrario, la aeronave se verá obligada a ingresar al modo A, lo que provocará posibles riesgos de vuelo, por favor aterrice en un lugar seguro lo antes posible.

Indicador de estado de vuelo

El Inspire 2 viene con el LED frontal, el LED trasero y el indicador de estado de la aeronave. Las posiciones de estos LED se muestran en la figura a continuación:









Los LED delanteros muestran la orientación de la aeronave. Los LED delanteros y traseros se pueden apagar en la aplicación DJI GO 4. El indicador de estado de la aeronave comunica el estado del sistema del controlador de vuelo. Consulte la tabla a continuación para obtener más información sobre el Indicador de estado de la aeronave.

Estado del avión Indicador Descripción Normal

	Destellos rojos, amarillos, verdes, azules y morados	Encendido y prueba de autodiagnóstico × 4
	Cuatro destellos amarillos	Calentando
	Parpadeo verde lento	Modo P con GPS *
	Dos destellos verdes	Modo P con sistemas de visión hacia adelante y hacia abajo *
	Parpadeo lento y amarillo	Sin GPS y sistemas de visión hacia adelante y hacia abajo
	Verde intermitente rápido	Frenado




Advertencia

	Parpadeo amarillo rápido	Señal de control remoto perdida
	Parpadeo rojo lento	Advertencia de batería baja
	Parpadeo rojo rápido	Advertencia crítica de batería baja
	Rojo intermitente	Error de IMU
	Rojo sólido	Error crítico
	Rápido intermitente rojo y amarillo intermitente	Se requiere calibración de la brújula

* Los parpadeos verdes lentos indican el modo P y los parpadeos verdes rápidos indican el modo S.

Regreso a casa (RTH)

La función Regreso al inicio (RTH) lleva la aeronave de regreso al último punto de inicio registrado. Hay tres tipos de RTH: RTH inteligente, RTH de batería baja y RTH a prueba de fallos. Esta sección describe estos tres escenarios en detalle.

	GPS	Descripción
Punto de Origen		Si se adquirió Una fuerte Señal de GPS Antes del despegue, el punto de origen es La ubicación desde la cual sea SE LANZO el avión. La Intensidad de la Señal GPS Se indica Mediante el icono GPS ( Menos de 4 barras se considera Débil Señal GPS). El indicador de estado de la aeronave parpadeará rápidamente Cuando Se registre el punto de origen.



La aeronave PUEDE DETECTAR Y Evitar obstáculos Cuando El Sistema de Visión Delantera this habilitado y Las condiciones de Iluminación suficientes hijo. El avión Subirá automáticamente para Evitar Obstáculos y descenderá Lentamente CUANDO Regrese al punto de origen. Para Garantizar Que la aeronave Regrese a casa Hacia Adelante, No Puede rotar ni palmar de Izquierda Derecha Durante un CRT MIENTRAS EL Sistema de Visión Delantera this habilitado.

inteligente RTH

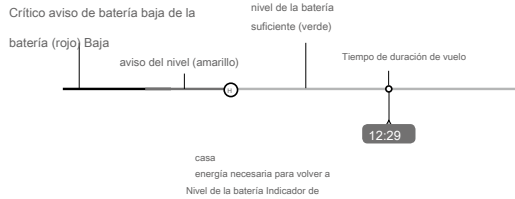
Usa El Botón CRT en el control de remoto o toque RTH El Botón En La Aplicación DJI GO 4 Y SIGA las INSTRUCCIONES en Pantalla Cuando El GPS Esté disponible para Iniciar inteligente CRT. La aeronave regresará automáticamente al Último punto de origen Registrado. Usar el Control Remoto para Controlar la Velocidad o altitud del avión para Evitar Una colisión Durante El Proceso inteligente CRT. Cuando El avión Regrese, Usara la Cámara director para identificar Obstáculos Hasta 300 m de frente, Lo Que le permitirá planificar Una ruta segura a casa. PRESIONE y de Mantenga presionado El Botón inteligente RTH Una Vez para Iniciar el Proceso, y press Nuevamente El Botón inteligente RTH para Finalizar el PROCEDIMIENTO Y Recuperar el control total de la aeronave.

Batería baja RTH (SE Puede apagar en la Aplicación DJI GO 4)

El nivel de batería bajo a prueba de fallos se activa cuando la batería de vuelo inteligente DJI se agota en un punto que puede afectar el retorno seguro de la aeronave. Se aconseja a los usuarios que regresen a casa o aterricen la aeronave inmediatamente cuando se les solicite. La aplicación DJI GO 4 mostrará un aviso cuando se active una advertencia de batería baja. La aeronave regresará automáticamente al Punto de Inicio si no se toman medidas después de una cuenta regresiva de diez segundos. El usuario puede cancelar el procedimiento RTH presionando el botón RTH en el control remoto. Los umbrales para estas advertencias se determinan automáticamente en función de la altitud y la distancia actuales del avión desde el punto de origen. Si se cancela el procedimiento RTH

después de un nivel bajo de batería inteligente advirtiendo al vuelo de la batería no puede tener la carga suficiente para que el avión aterrice con seguridad, lo que puede conducir a la estrellarse avión o se pierdan.

El avión aterrizará de forma automática si el nivel actual de la batería solo puede soportar la aeronave tiempo suficiente para descender desde su altitud actual. El usuario no puede cancelar el aterrizaje automático, pero puede utilizar el controlador remoto para modificar la orientación de la aeronave durante el proceso de aterrizaje. El indicador de nivel de batería se muestra en el DJI GO 4 aplicación, y se describe a continuación:



Nivel de advertencia de batería	Observación	aviones Estado Indicador	DJI GO 4 App	Instrucciones de vuelo
aviso de batería baja	energía de la batería es baja. Aterrizar el avión.	Aviones indicador de estado destella lentamente en rojo.	Toque "Ir a casa" para que el retorno de la aeronave hasta el punto de inicio y la tierra de forma automática, o "Cancelar" para reanudar el vuelo normal. Si no se toman medidas, la aeronave pasará automáticamente hogar y tierra después de 10 segundos. Controlador remoto sonará una alarma.	Volar la parte posterior avión y aterrizar tan pronto como sea posible, y luego se detiene los motores y reemplazar la batería.
aviso de batería baja crítica	El avión debe aterrizar inmediatamente.	Aviones parpadea el indicador de estado de color rojo rápidamente.	El DJI GO pantalla de 4 aplicación parpadeará en rojo y el avión empieza a descender. El controlador remoto sonará una alarma.	Permitir a la aeronave a descender y aterrizar de forma automática.
tiempo de vuelo estimado restante	tiempo restante estimado se basa en el nivel actual de la batería.	N / A	N / A	N / A



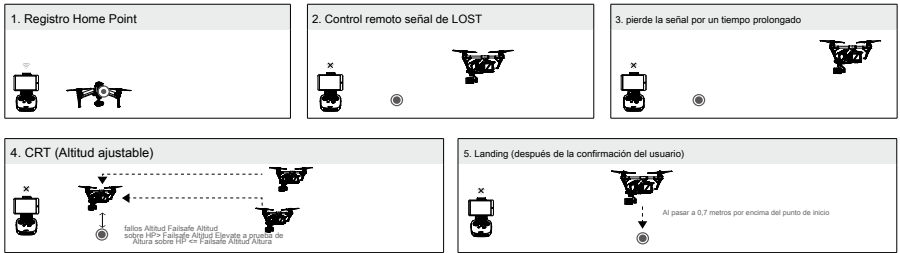
- Cuando el aviso crítico bajo nivel de la batería se activa y el avión comienza a aterrizar de forma automática, empujar el stick izquierdo hacia arriba para hacer que el cursor del avión en su altitud actual, que le da la oportunidad de acceder a una ubicación más apropiada de aterrizaje. Las zonas y marcadores de colores en la barra del indicador de nivel de batería
- reflejan el tiempo de vuelo estimado restante. Se ajustan automáticamente en función de la ubicación y el estado actual de la aeronave.

a prueba de fallos RTH

Si el punto de inicio se registró con éxito y la brújula está funcionando normalmente, a prueba de fallos RTH se activará automáticamente si la señal de mando a distancia se pierde durante más de tres segundos. El avión planificar su ruta de regreso y volver a su hogar de la ruta de vuelo original. El usuario puede cancelar la prueba de fallos CRT para recuperar el control cuando se restablece la conexión.

Procedimiento RTH

1. Inicio Point se graba automáticamente.
2. Procedimiento de CRT se desencadena es decir, inteligente RTH, batería baja RTH, a prueba de fallos y CRT.
3. Inicio Punto se confirma y la aeronave se ajusta su orientación.
4. a. El avión ascenderá a la pre-establecido RTH altitud y luego volar hacia el punto de inicio cuando la aeronave está a más de 20 m del punto de inicio.
si. El avión aterrizará de forma automática si se activa el CRT y el avión está a menos de 20 m del punto de la casa.
5. El avión se sitúe 0,7 m sobre el suelo y esperar la confirmación por parte del usuario. El avión aterrizará y detener sus motores después de la confirmación del usuario. Utilice la prueba de fallos RTH por ejemplo:



- Aeronave no puede regresar al punto de inicio cuando la señal GPS es débil ([] Menos de 4 bares se considera una señal GPS débil) o no está disponible.
- El usuario no puede controlar la aeronave mientras la aeronave está ascendiendo a 65 pies (20 metros) de la altitud actual. Sin embargo, los usuarios pueden pulsar el botón una vez para RTH ascendente de salida y recuperar el control.
- El avión descenderá y la tierra de forma automática si el CRT se activa cuando el avión vuela a unos 65 pies (20 metros) de radio del punto de inicio. El avión se detendrá ascendente y volverá al punto de inicio si el avión alcanza 65 pies (20 metros) de altura o más allá durante la prueba de fallos.
- La aeronave no puede evitar obstáculos durante la prueba de fallos RTH si se desactiva el sistema de visión hacia adelante. Es importante establecer un Altitud CRT adecuado antes de cada vuelo. Lanzamiento DJI GO 4, introduzca cámara y toque



al conjunto de altitud a prueba de fallos.

Avisos de seguridad a prueba de fallos

20 m



La aeronave no puede evitar obstáculos durante la prueba de fallos CRT cuando el sistema de visión delantero está desactivada. Por lo tanto, es importante establecer una altura adecuada a prueba de fallos antes de cada vuelo. Lanzar la aplicación DJI GO 4, entrar en la cámara y toque



Para ajustar la altitud a prueba de fallos.