

Mavic Para

Usuario Manual

V 1.4

2017,03



Búsqueda de palabras clave

Búsqueda Para Palabras clave tales Como batería Y instalar para encontrar un Tema. Si usted está con Adobe Acrobat Lector Para leer este documento, presione Ctrl + F En Windows O

Navegar a un tema

Vista Un Completa Lista De Temas En Lla Mesa De Contenido. Haga clic en un Tema Para

Impresión de este documento

Este documento admite la impresión de alta

Uso de este manual

Legendas

 Advertencia

Importante

Consejos y
sugerencias

Referencia

Leer antes de la primera Vuelo

Lea los siguientes documentos antes de utilizar el MAVIC™ Para:

1. *Mavic Para En Lla Caja*
2. *Mavic Pro Usuario Manual*
3. *Mavic Pro Inicio rápido Guía*
4. *Mavic Para Renuncia Y Seguridad Directrices*
5. *Mavic Para Seguridad inteligente de la batería de vuelo Pautas*

Que Recomendar que usted Ver Todos videos tutoriales En el DJI oficial™ Sitio web y lea el Descarga de responsabilidad antes que Volar. Preparar para su primer vuelo Por Revisar Lla Mavic Para Guía de inicio rápido Y Consulte Para Lla Usuario Manual para más Detalles.

Video Tutoriales

Por favor, vea Lla videos tutoriales En el enlace a continuación, que demuestra Cómo Para Uso

Mavic Para Forma segura: <http://www.DJI.com/Mavic>



Descargar el DJI GO 4 Aplicación

Asegurar Para utilizar el DJI GO™ 4 Aplicación durante el vuelo. Exploración Lla Qr Código En Lla Derecho Para Descargar Lla Últimos Versión.

Lla Versión para Android De el DJI GO 4 Aplicación Es Compatibles Con Android 4,4 O Más tarde. El iOS Versión De el DJI GO 4 Aplicación Es Compatibles con iOS 9,0 O Más tarde.



Descargar el DJI ASSISTEn 2

Descargue el DJI Assistant 2 en <http://www.DJI.com/Mavic/download>

Contenido

Usando Este manual	2
Leyendas	2
Lea antes de la Primer vuelo	2
Video Tutoriales	2
Descargar el DJI GO 4 Aplicación	2
Descargar el DJI Asistente 2	2
Perfil del producto	6
Introducción	6
Características Destaca	6
Preparando el Mavic Pro	6
Avión Diagrama	8
Remoto Controlador Diagrama	8
Avión	11
Perfil de aeronaves	11
Modo de vuelo	11
Indicador de estado de vuelo	12
Regreso a casa RTH	13
Modo de vuelo inteligente	17
Hacia adelante y hacia abajo Visión Sistema	22
Vuelo Grabadora	25
Colocación y desmontaje los propulsores	25
Batería de vuelo inteligente	26
Remoto Controlador	31
Remoto Controlador Perfil	31
Con el Remoto Controlador	31
Control remoto dual Controlador Modo	37
Vincular el Remoto Controlador	38
Cámara Y Cardán	40
Cámara Perfil	40
Cardán	41

DJI GO 4 Aplicación	43
Equipo	43
Editor	48
SkyPixel	48
Me	48
Vuelo	50
Vuelo Requisitos del medio ambiente	50
Límites de vuelo y Sin mosca Áreas	50
Comprobaciones Lista	51
Cel alibrating la brújula	52
Coche Despegue Y Aterrizaje automático	53
Arranque/parada de los motores	54
Vuelo Prueba	54
Apéndice	57
Especificaciones	57
Firmware Actualizaciones	58
Modo de vuelo inteligente	59
Pantalla del LCD del regulador alejado Información del menú	60
Información post-venta	61

Perfil del producto

En esta sección se presenta el Mavic Pro y se enumeran los componentes de la aeronave y el mando a distancia.

Perfil del producto

Introducción

El DJI Mavic Pro es la cámara voladora más pequeña de DJI, con una cámara completamente estabilizada, Intelligent flight modos y evitación de obstáculos dentro de un revolucionario diseño plegable. Captura videos 4K y fotos de 12 megapíxeles, y es capaz de ambos ActiveTrack™ y TapFly™ hacer disparos complejos sin esfuerzo.

Mavic Pro cuenta con una velocidad de vuelo máxima de 40 mph (65 kph) y un tiempo de vuelo máximo de 27 minutos*.

* El tiempo de vuelo máximo fue probado en 0 viento a una constante 15,5 mph (25 kph). Este valor se debe tomar para la referencia solamente.

Características Destaca

El Mavic Pro es un avión ultraportátil gracias a su revolucionario diseño plegable.

Cámara Y Cardán: Con el Mavic Pro, estás Disparos 4K Video hasta 30 Marcos Para segundo y capturar 12 Fotos de megapíxeles que se ven Cajón Y Limpiador Que Nunca Todos Estabilizado Por LLa Compacto en cardán del tablero.

Controlador de vuelo: LLa de próxima generación Vuelo Controlador ha sido Actualizado Para Proporcionar Un Seguro Más Confiable Vuelo Experiencia. LLa Avión Es Capaz Para devolver automáticamente Para su hogar Punto Cuando señal de transmisión es Perdido O nivel de la batería Es Baja. Aparte De Ser Capaz Para Suspende En Por En Baja Altitudes LLa Avión Es También Capaz Para Sentido Y Evitar Obstáculos En Su Ruta Mejorar Seguridad.

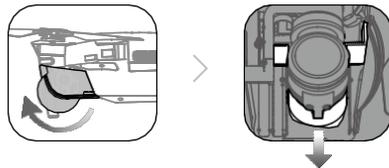
Hd Video Downlink: integrado en LLa Mando a distancia Es La última tecnología de transmisión de largo alcance de DJI OcuSync™, Ofreciendo Un rango de transmisión máximo De 4,3 MI (7 km) y Hacer es Posible Para Control Su Avión hasta Y streaming de vídeo Para Su dispositivo móvil En 1080p.

Preparando el Mavic Pro

Todos los brazos del avión están plegados a la entrega. Siga las instrucciones a continuación para desplegar todos los brazos.

Preparando la aeronave

Quitar LLa cubierta del cardán Y abrazadera cardán de LLa Cámara.



- LLa Cardán Cubrir Es Utilizado Para Proteger LLa Cardán. Quitar es Cuando Necesario.
- Utilice la abrazadera de cardán y la cubierta de cardán para proteger el cardán cuando el Mavic Pro no esté en uso.

Fijación de las hélices

Conecte LLa hélices blancas ananadas Para LLa Montaje base con marcas blancas. PreSs LLa Hélice abajo En LLa placa de montaje Y Gire En la cerradura Dirección hasta que Lo es Asegurado. Conecte LLa

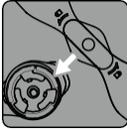
otros propulsores Para el montaje Base sin marcas.

[CONTROLDRON](#)

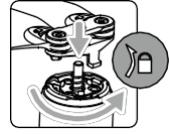
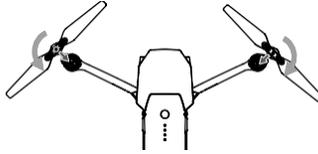




Marcado

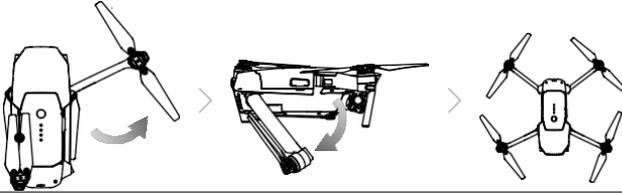


Unmarked



Desplegar los brazos

1. Revelan Lla Frente Brazos Seguido Por Lla Trasero Brazos De Lla Avión Como Mostrado.
2. Revelan Todos Hélice Cuchillas.

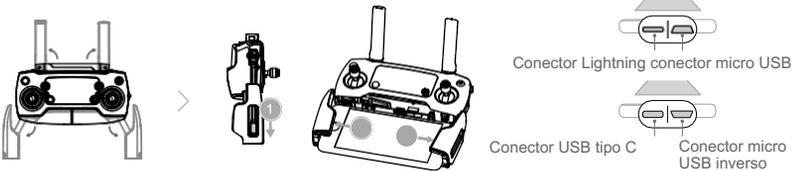


- ⚠ Revelan Lla Frente brazos y el propulsores antes de la parte trasera los. Todos los brazos y Hélices Debe ser desplegado Antes Alimentación En Lla Avión O es Puede Afectan Auto

Diagnóstico Pruebas.

Preparación del mando a distancia

1. Revelan Lla abrazaderas para dispositivos móviles y elAntenas.
2. Elija un cable RC adecuado basado en el tipo de dispositivo móvil utilizado. Un cable RC con un Conector Lightning ha sido Conectado y el Estándar micro Usb Conncable del ector y el Cable conector USB tipo C Son Incluido. Un opcional Reverse micro Usb cable del conector Es Disponible. Inserte Lla dispositivo móvil Y Seguroes.



Consulte Para la figura Abajo para saber cómo Para Reemplazar Lla Rc Cable.

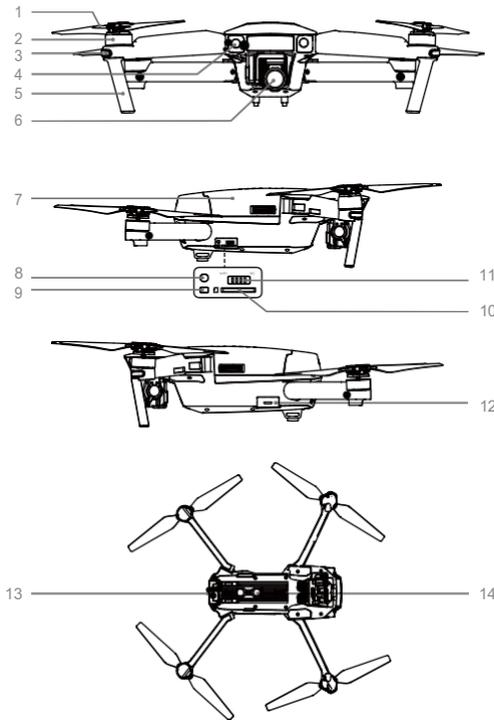


El deslizador del cable RC debe reemplazarse si se utiliza un cable USB Type-C RC.

- ⚠ Asegurar Lla Control Modo Interruptor Es activar Para "RC" cuando Usando Lla Mando a distancia Para Control Lla Avión.
- También puede Conectar Su dispositivo móvil Para Lla Remoto Controlador Usando Un Usb Cable. Enchufe uno Final De Lla Cable en su dispositivo móvil y el Otros extremo en el puerto USB En Lla Parte inferior De Lla mando a distancia. Asegurar Para Desconecte Lla Rc Cable de la Micro Puerto USB En Lla Remoto controlador cuando Usando aUsb Cable.

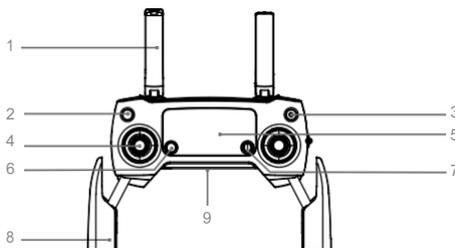
Avión Diagrama

Perfil del



1. Hélice
2. Motor
3. Frente Led Indicador
4. Visión delantera Sistema
5. Aterrizaje Engranaje (con antenas integradas)
6. Cardán Y Cámara
7. Vuelo inteligente Batería
8. Enlace Botón
9. Estado de vinculación Indicador
10. Cámara micro Sd Tarjeta Ranura
11. Control Modo Interruptor
12. Micro Usb Puerto
13. Estado de la aeronave Indicador
14. Visión descendente Sistema

Mando a distancia Diagrama



1. Antenas
Relés de control de aeronaves y vídeo Señal.
2. Volver a casa (RTH) Botón
Mantenga pulsado el botón para Iniciar Regreso a casa (RTH). Pulse de nuevo Para cancelar RTH.
3. Botón de encendido
Se utiliza para encender el mando a distancia y apagado.
4. Control Palo
Controla la orientación y el movimiento de la aeronave.

5. Lcd Pantalla
Muestra la aeronave y el control remoto
Estado del sistema.
Púlselo para iniciar la grabación de vídeo.
Púlselo de nuevo para detener la grabación.
6. Botón de pausa de vuelo
Presione una vez para frenar de emergencia.
7. 5d Botón
La configuración predeterminada aparece
Abajo. Establecer Estos valores en función de su preferencia en el DJI GO 4 Aplicación.
Izquierda:
acercar a la
derecha: alejar
Arriba: gimbal hacia
abajo: gimbal hacia abajo
Presiona hacia abajo: trae el menú de vuelo inteligente de DJI GO 4.
10. C1 Botón
La configuración predeterminada se enumera a continuación. Establezca estos valores en función de su preferencia en la aplicación DJI GO 4.
Presiona una vez para enfocarnos en el centro o añadir un waypoint cuando uses waypoints.
11. C2 Botón
La configuración predeterminada se enumera a continuación. Establezca estos valores en función de su preferencia en la aplicación DJI GO 4.
Pulse una vez para reproducir o eliminar un waypoint cuando utilice waypoints.
12. Cardán Marcar
Controle la cámara Inclinación.
13. Ajustes de la cámara Marcar
Gire el dial para ajustar ajustes de la cámara. (Sólo funciona cuando el mando a distancia está conectado a un dispositivo móvil que ejecuta la aplicación DJI GO 4)
14. Registro Botón

Dispositivo móvil Abrazadera

Monta de forma segura el dispositivo móvil en el mando a distancia.

Usb Puerto

Conexión al dispositivo móvil para la aplicación DJI GO 4.

5. Disparador

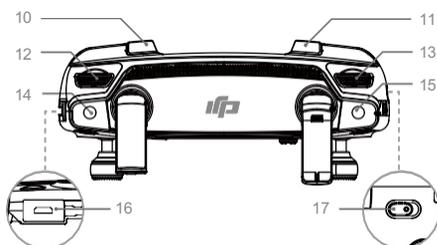
Púlselo para tomar una foto. Si se selecciona el modo ráfaga, se tomará un número preestablecido de fotos.

6. Puerto de alimentación

Conéctelo al cargador para cargar la batería del mando a distancia. Conecte este puerto a su dispositivo móvil mediante el cable RC.

7. Interruptor de modo de vuelo

Cambie entre el modo P y el modo S.



Avión

En esta sección se presenta el Controlador, sistema de visión hacia adelante y hacia abajo, y la batería de vuelo inteligente.

Avión

Perfil de aeronaves

El avión Mavic Pro se compone de un controlador de vuelo, enlace descendente de vídeo, sistema de propulsión y un Batería de vuelo inteligente. Este la sección presenta Lla Características De el vuelo controlador, el enlace descendente de vídeo y otros componentes de aeronaves.

Modo de vuelo

Lla los siguientes modos de vuelo están disponibles para Mavic Pro:

Modo P (posicionamiento): funciona en modo P mejor cuando el GPS Señal Es Fuerte. Lla aeronaves utiliza el GPS y adelante Y Sistemas de visión descendente Para se ubican, se estabilizan automáticamente y Navipuerta entre obstáculos. Funciones avanzadas Tal Como TapFly Y ActiveTrack Son Habilitado En Este Modo.

Cuando el Sistema de visión delantera Es Habilitado Y condiciones de iluminación Son Suficiente Lla Máximo Vuelo ángulo de actitud Es 16 ° con Un Máximo Vuelo Velocidad de 22 Mph (36 kph). Cuando detección de obstáculos hacia adelante Son Discapitados Lla Máximo Vuelo ángulo de actitud Es 25 ° Y Lla Máximo Vuelo Velocidad Es 36 Mph (58 kph).

Cuando el GPS Señal Es débil y condiciones de iluminación son demasiado oscuros para el Adelante Y Sistemas de visión descendente, Lla Avión sólo utilizará su Barómetro Para posición Ing Para controlar la altitud.

Nota: el modo P requiere movimientos de palo más grandes para alcanzar altas velocidades.

Modo S (Deporte): Lla Avión Es Usando GPS para Posicionamiento. Como Adelante Y Sistemas de visión descendente Son Discapitados Lla Avión no se Ser Capaz Para Sentido Y evitar obstáculos Cuando En Modo Sport. Estación terrestre y el Funciones de vuelo inteligentes también son no disponible En Deporte Modo.

Nota: las respuestas de los aviones Son Optimizado Para la testay Y velocidad que hace es más receptivo Para movimientos de palo.



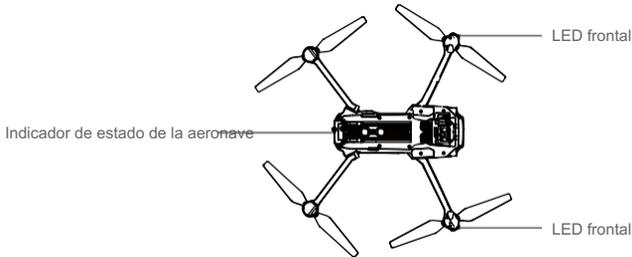
- Lla Adelante Visión Sistema Es Discapitados En Modo S (Deporte), Que Significa Lla Avión se No Ser Capaz Para Automáticamente Evitar Obstáculos En Su Ruta.
- Lla velocidad máxima del avión Y distancia de frenado Son aumentado significativamente En Modo S (Sport). Un distancia mínima de frenado de 30 Metros Es Obligatorio En condiciones sin viento.
- La velocidad descendente se incrementa significativamente en el modo S (Sport).
- Lla capacidad de respuesta de la aeronave Es aumentado significativamente En Modo S (Sport), que significa Un pequeño movimiento del palillo En Lla mando a distancia se Traducir En Un distancia de viaje grande De Lla Avión. Ser Vigilante Y mantener un espacio de



- maniobra adecuado Vuelo.
- Utilice el Vuelo Modo Interruptor Para Cambiar el modo de vuelo De Lla Avión.

Indicador de estado de vuelo

La Mavic Pro ha Frente LEDs y Indicador de estado de la aeronave. La Posiciones De Estos Los LEDs son Mostrado En La Figura Abajo:



Los LEDs delanteros muestran la Orientación Dela Avión. Los LEDs delanteros brillan como sólidos Rojo Cuando La aeronave es Convertido a Indicar La Frente (o nariz De La Avión (el Frente El LED puede Ser Convertido apagado En el DJI GO 4 aplicación). La Indicador de estado de la aeronave se comunica La Estado del sistema De el vuelo Controlador. Consulte Para la tabla Abajo Para Más Información Sobre La Avión Estado Indicador.

Indicador de estado del avión Descripción

Normal	
..... Alternando Rojo Verde Y Amarillo Parpadea	Girando En y el yo Diagnóstico Pruebas
..... Parpadeo lento amarillo	Calentamiento Hasta
..... Parpadeo lento amarillo	Modo P Con Gps
..... Dos Verde Parpadea	Modo P con visión hacia adelante y hacia abajo Sistema
..... Parpadeo lento amarillo	Sin GPS y visión hacia adelante y hacia abajo Sistema
..... Casi Verde Parpadear	Frenado
Advertencia	
..... Casi Amarillo Parpadear	Señal de control remoto Perdido
..... Lento Rojo Parpadear	Baja Batería Advertencia
..... Casi Rojo Parpadear	Crítico Baja Batería Advertencia
..... Rojo Parpadear	Imu Error
..... Sólido Rojo	Crítico Error
Rápida alternancia rojo y amarillo intermitente calibración de la brújula requerida	

Regreso a casa RTH

La función Return-to-Home (RTH) trae Lla Avión Atrás Para la última Grabado Casa Punto. Hay Son tres tipos De Rth: Inteligente Rth Baja Batería Rth Y Failsafe Rth. Este Sección Describe Estos Tres SCENAR los En Detalle.

	Gps	Descripción
Punto de inicio		Si Un Fuerte Gps Señal Fue Adquirido Antes Despegue Lla Punto de inicio Es Lla Ubicación de la que Lla aeronaves lanzadas. El GPS Señal Fuerza Es Indicado Por Lla Gps Icono (). Lla Avión Estado Indicador se parpadean rápidamente cuando se graba el punto de inicio.



- Avión enlatar Sentido Y evitar obstáculos Cuando Sistema de visión delantera Es Habilitado y el condiciones de iluminación Son Suficiente. Lla Avión se subir automáticamente Para Evitar Un Obstáculo Y volar a Lla Casa Punto En la nueva Altitud. Para Asegurar Lla retorno de aeronaves Casa Remite es no puede rotar o Volar Izquierda Y Derecho Durante Rth Mientras Lla Adelante Visión Sistema Es Habilitado.
- El sistema de visión directa se puede activar durante el vuelo o sólo RTH.

Failsafe RTH

Si el punto de inicio se registró con éxito y la brújula funciona normalmente, failsafe Rth se activará automáticamente si se pierde la señal del mando a distancia para un SPcantidad de tiempo ecificada (3 Segundos Cuando Usando Lla mando a distancia Y 20 Segundos Cuando mediante Wi-Fi). Regreso a casa enlatar ser cancelada Por Lla piloto, lo que permite Ellos Para recuperar el control Cuando el conexión de señal del controlador remoto Es restablecido.



- Avión No Volver Para Lla Casa Punto Cuando Lla Gps Señal Es Débil O Carácter.
- Lla la aeronave no puede evitar obstrucciones durante el failsafe Rth Si Sistema de visión delantera Es Discapitados. Lo es Importante Para Establecer Un compatible a failsafe altitud antes cada vuelo. Lanzamiento el DJI GO 4 aplicación, ingrese "cámara" y toque suavemente  Para establecer el Failsafe Altitud.
- El usuario no puede controlar el avión mientras asciende a su altitud a prueba de fallos. Sin embargo, el usuario puede Pulse el botón RTH para salir del ascenso y recuperar el control.

Smart RTH

Utilice el RTH Botón En Lla mando a distancia O toque el RTH Botón En el DJI GO 4 aplicación y Seguir Lla instrucciones en pantalla Cuando el GPS Es Disponible Para iniciar Smart Rth. Lla indicador de estado de la aeronave se parpadear para mostrar Lla estado actual. Lla Avión se Sentido Y evitar obstáculos En su ruta de vuelo durante Smart RTH. THY Avión Puede Elegir Para Navegar O Suspender En Lugar Para evitar colisiones. El usuario puede navegar manualmente la aeronave Para evitar obstáculos Si Lla Sistema de visión delantera Es Discapitados o si niveles de luz son bajos. Lla piloto puede También Inmediatamente Salida Inteligente Rth Usando Lla Botón de pausa de vuelo En Lla mando a distancia o por pulsando el botón Icono de parada En el DJI GO 4 Aplicación.

Protección de aterrizaje se activar durante la Rth Aterrizaje de precisión y cuando Usando Coche Aterrizaje En Lla Dji GO 4 Aplicación:

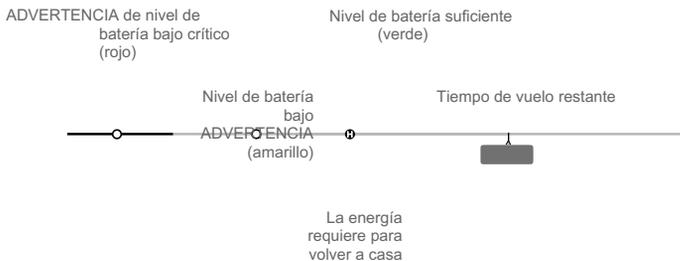
1. Cuando la protección de aterrizaje determina que Lla Tierra Es Conveniente Para Aterrizaje Lla Mavic Para aterriza Suavemente.
2. Si La protección de aterrizaje determina que el Tierra Es No Conveniente Para Aterrizaje Lla Mavic Pro se flotar y esperar a que Piloto Confirmación.
3. Si Aterrizaje Protection Es No Operacional el DJI GO 4 aplicación se Pantalla Un Aviso de aterrizaje Cuando el Mavic Para Desciende Abajo 0,5 Metros. Tire abajo En Lla Acelerador O Uso Lla Coche Aterrizaje Deslizador Para Tierra.

Batería baja RTH

La baja nivel de la batería failsafe Es Activa Cuando el DJI Batería de vuelo inteligente Es Agotado a un punto que Puede Afectan la caja fuerte Volver De Lla Avión. Usuarios Son Aconsejado Para Volver Casa O aterrizar el aeronave inmediatamente Cuando se le solicite. La aplicación DJI GO 4 Will dispL Es Un aviso cuando una baja ADVERTENCIA de la batería Es Activa. Lla Avión se devolver automáticamente Para el hogar Punto Si no Acción Es tomado después Un cuenta regresiva de diez segundos. Lla usuario puede Cancelar el RTH Procedimiento Por Presionar el RTH Botón En Lla mando a distancia. Lla Umbral Para estas advertencias Son determina automáticamente en base En Lla altitud actual de la aeronave Y distancia de el hogar Punto.

Lla Avión aterriza Automáticamente Si Lla nivel de batería actual sólo puede Apoyo Lla acrobatiPies Largo Suficiente para descender de su altitud actual. El usuario puede seguir utilizando el mando a distancia para alterar la orientación durante Lla Aterrizaje Proceso.

El indicador de nivel de batería se muestra en la aplicación DJI GO 4, y se describe a continuación:



Indicador de nivel de batería

ADVERTENCIA de nivel de batería	Observación	Indicador de estado de la aeronave	Aplicación DJI GO 4	Instrucciones de vuelo
ADVERTENCIA de nivel de batería bajo	Energía de la batería Es Baja. Tierra LLa Avión.	Indicador de estado de la aeronave parpadea en rojo lentamente.	Grifo "Ir a casa" Para Hve LLa retorno de aeronaves Para LLa Casa Punto automáticamente, o Cancelar Para Reanudar Normal Vuelo. Si no hay Acción Es Tomado LLa Avión se Automáticamente Ir Casa Después 10 Segundos. Remoto Controlador se Sonido Un Alarma.	Vuela el Avión atrás y Tierra como Pronto posible, entonces detener la Motores Y sustituir la batería.
ADVERTENCIA de nivel de batería bajo crítico	El avión debe aterrizar inmediatamente.	Indicador de estado de la aeronave parpadea en rojo rápidamente.	La pantalla de la aplicación DJI GO 4 se parpadea en rojo y el Avión comenzará a descender. LLa mando a distancia sonará un Alarma.	Permite LLa aeronaves para descender Y aterrizar automáticamente.
Estimación restante Vuelo Tiempo	Estimación restante Vuelo Basado En Actual nivel de la batería.	N/A	N/A	N/A



- Quando se activa la advertencia de nivel de batería baja crítica y la aeronave comienza a
- aterrizar Automáticamente empuje hacia la izquierda palo hacia arriba Para hacer que el aeronave Hover En Su altitud actual, dando que Un Oportunidad Para Navegar Para a Más Apropiado Aterrizaje Colocadolon.
 - Las zonas de color y los marcadores de la barra indicadora de nivel de batería reflejan el tiempo de vuelo restante estimado. Se ajustan automáticamente según la ubicación y el estado actuales de la aeronave.

Aterrizaje de precisión

LLa Mavic Para Automáticamente Escaneos Y Intentos Para Partido LLa características del terreno debajo durante el retorno Para Casa. Cuando coincide con el terreno actual punto de inicio Campo LLa Mavic comenzará aterrizar inmediatamente Para lograr un aterrizaje de precisión. El DJI Ir 4 Aplicación mostrará Un no coinciden las características del terreno Pronto Si coincidencia falla.



- El rendimiento de Precision Landing está sujeto a los siguientes Condiciones:
 - a. El punto de inicio se registra al despegar, y no puede actualizarse durante Vuelo.
 - b. Las aeronaves deben despegar verticalmente. La altitud de despegue debe ser superior a 10 Metros.

- c. Las características de terreno de punto de inicio permanecen Inalterado.
 - d. El terreno de punto de inicio sin características distintivas afectará a la Rendimiento.
 - e. Las condiciones de iluminación no pueden ser
- demasiado ligeras ni demasiado oscura. Las siguientes acciones están disponibles durante Aterrizaje:
 - a. Tire de la aceleración hacia abajo para acelerar Aterrizaje.
 - b. Moviendo LLa palos de control en cualquier otra dirección detendrá el aterrizaje de precisión. LLa Mavic Pro descenderá verticalmente Y La protección de aterrizaje permanecerá Activo.
-

Avisos de seguridad RTH



El avión no puede evitar obstrucciones durante la RTH cuando la visión delantera Sistema Es Discapacitados. Tpor lo tanto Lo es Importante Para Establecer Un altitud de failsafe adecuada antes cada vuelo. Lanzamiento el DJI GO 4 aplicación y Introduzca "Camera" y toque suavemente Para establecer el Failsafe Altitud.



Si regresa a casa (RTH), incluyendo Smart RTH y batería baja RTH, se dispara y la aeronave está a más de 20 m del punto de Inicio:

1. Volverá a casa a la altitud actual Si vuela en o por encima de la RTH Altitud.
2. Es se Ascender Para Lla Rth AltitFuera Si Volando Abajo es.

Si Rth incluyendo Smart RTH y Low Batería Rth Es desencadenado entre 16 Pies Y 66 HUF (5 m Y 20 m) de la casa Punto Y Se activa el sistema de visión directa:

1. Si altitud actual de la aeronave Es Mayor Que 32 HUF (10 m), el Avión se Volver Para Lla Casa Punto En Lla Actual Altitud.
2. Si la altitud actual de la aeronave es inferior a 10 m (32 pies), la aeronave primero Automáticamente Ascender Para 32 Pies (10 m), De Lla Actual Altitud.



El vuelo Velocidad se Ser Ajustado a 9 mph (14 kph). Lla Avión se empezar a aterrizar inmediatamente Si Lla Para Sistema de visión de barrio Es Desactivado. Cuando entrar en failsafe Rth Lla Adelante Visión Sistema Estado Es Evaluado Y Rth se adaptarse en consecuencia.



Las aeronaves descienda automáticamente Y Tierras Si Rth Es Activa Cuando el Avión se encuentra dentro de un radio de 5 m (16 pies) del punto de inicio.



Las aeronaves no pueden regresar al punto de inicio cuando la señal GPS es débil o no está disponible.



Pulse el botón de pausa de vuelo para salir de RTH. El avión dejará de ascender y flotar.

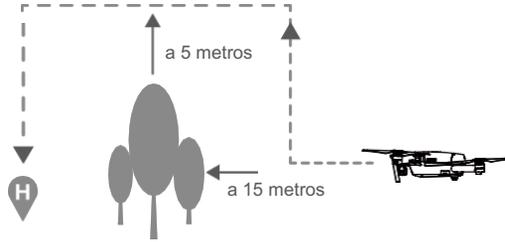
Avión

Evitación de obstáculos durante RTH

Avión Ahora puede Sentido Y activamente intentar Para evitar obstáculos durante la RTH, siempre que Lla Iluminación Condiciones Son Adecuada para THY Sistema de visión delantera. Sobre Detectar Un Obstáculo Lla Avión se Actúan Como Sigue:

1. Las aeronaves se desralentiza cuando se detecta un obstáculo a 49 pies (15 m) Adelante.
2. Los aviones se detienen y los está suspendida comienzan a ascender verticalmente para evitar el obstáculo. El avión Widejar de escalar cuando esté por lo menos a 16 pies (5 m) por encima de la Obstáculo.

3. Los procedimientos RTH se reanudan. El avión continuará volando hasta el punto de inicio en el Altitud.



- ⚠️ • Para Asegurar Lla aeronave regresa a casa hacia adelante, es no puede girar durante Rth Mientras Lla El sistema de visión directa es Habilitado.
- El avión no puede evitar obstáculos por encima, al lado o detrás de la aeronave.

Modo de vuelo inteligente

TapFly

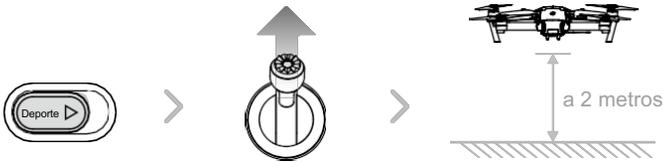
Introducción

Con el Función TapFly, usuarios Ahora puede tocar En Lla pantalla del dispositivo móvil para volar en Lla dirección designada sin utilizar el mando a distancia Controlador. Lla Avión se Automáticamente Evitar Obstáculos es Ve O freno y Hover proporcionado que el Iluminación Es ApropiadoComió (< 300 Lux) ni demasiado Brillante (> 10.000 Lux).

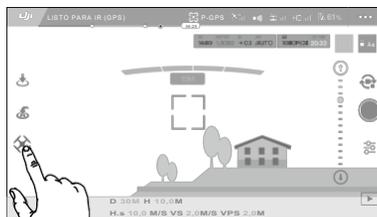
Uso de TapFly

Asegurar Lla nivel de la batería Es más del 50% para el Batería de vuelo inteligente, y el Avión está en Modo P. Entonces Seguir Lla pasos a continuación Para Uso TapFly

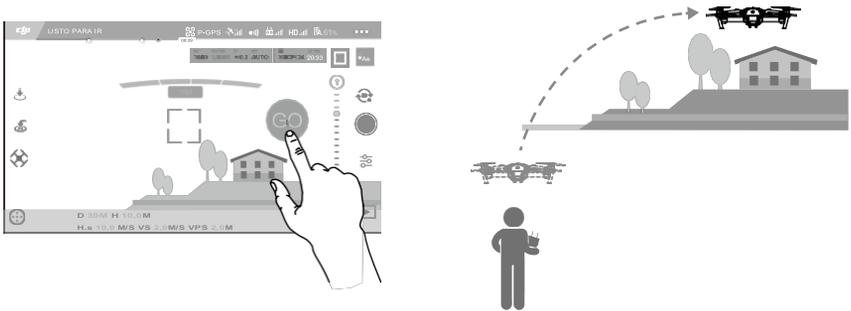
1. Tomar apagado Y Asegurar Lla Avión Es Volando En Menos 6ft/2m Sobre Lla Tierra.



2. Lanzamiento el DJI GO 4 Aplicación Y Grifo , Entonces Grifo , leer y Entender Lla Indicaciones.

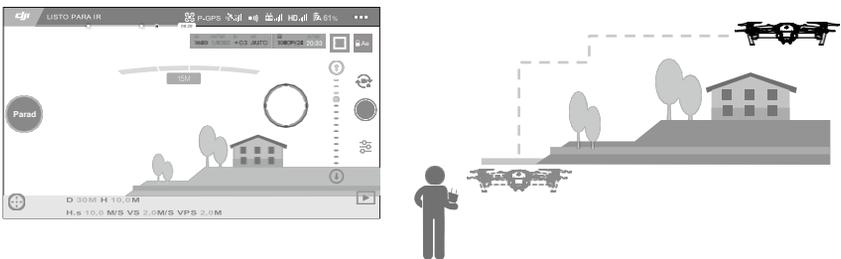


3. Toque una vez En Lla Dirección de destino y esperar a que el **GO** Icono Para Aparecen. Grifo Otra vez Para Confirme la Selección Y Lla Avión se Volar En Que Dirección.



- **NO** gué el avión para volar hacia personas, animales, SMAobjetos finos (p. ej., árboles Ramas Y Poder líneas O Transparente Objetos E.g. Vidrio O agua).
- Esté atento a los obstáculos en la ruta de vuelo y Manténgase libre de ellos.
- Puede haber desviaciones entre la ruta de vuelo esperada y la real de la selección TapFly.
- Lla Seleccionable Gama para el Objetivo Dirección Es Limitada. Que no puede hacer Un TapFly Selección Cerca Para Lla Superior O borde inferior De Lla Pantalla.
- El modo TapFly puede no funcionar correctamente cuando el avión vuela sobre las áreas cubiertas de agua o nieve.
- Tenga mucho cuidado al volar en ambientes oscuros (< 300 lux) o brillantes (> 10.000 Lux).

Después de confirmar Lla Selección de TapFly, Lla Avión se volar en thGe dirección marcada Por el icono **O**. Nota: usted enlatar Todavía Uso Lla Control Palo Para Control Lla Movimiento De Lla Avión Durante Lla Vuelo.

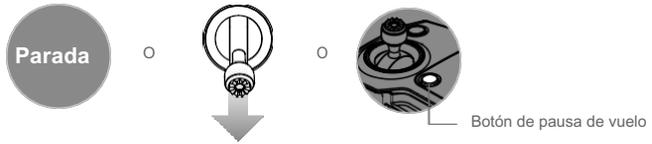


Lla Avión se ajustar automáticamente Su Velocidad Cuando es Sentidos Un Obstáculo En Frente o si es volando demasiado Cerca Para Lla Tierra. Sin embargo Este función debe No Ser Confiado sobre para navegación entre obstáculos.
Procedimientos a prueba de fallos se invalidar TapFly. Si el GPS la señal se debilita, Lla Avión saldrá vuelo autónomo Y Volver Para Casa.

Salir de TapFly

Utilice los métodos siguientes para salir de TapFly:

1. Pulse Lla Vuelo Pausa Botón En Lla Remoto Controlador.
2. Tire Atrás Lla Echada Palo En Lla Remoto Controlador.
3. Grifo Botón "STOP" En Lla Pantalla.



Avión se detendrá y flotar después de salir De TapFly. Grifo Un Nuevo Dirección de destino Para Continuar Volando O iniciar manual Vuelo.

ActiveTrack

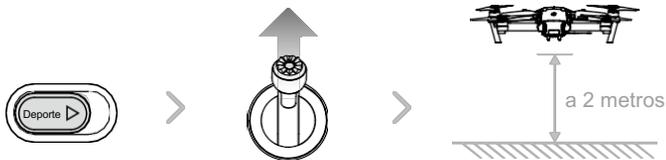
ActiveTrack permite que Para marca y Pista Un objeto en movimiento En Su pantalla del dispositivo móvil. Lla aeronave evitará automáticamente los obstáculos En su vuelo Camino. No dispositivo de rastreo externo Es Obligatorio.

Lla Mavic Pro puede automaticamente identificar Y bicicletas de rastreo Y otros vehículos, personas Y animales, y Uso diferentes estrategias de seguimiento Para Cada.

Uso de ActiveTrack

Asegurar Lla Batería de vuelo inteligente tiene más de 50% Poder y el Avión está en Modo P. Entonces Seguir Lla pasos seBaja Para Uso ActiveTrack

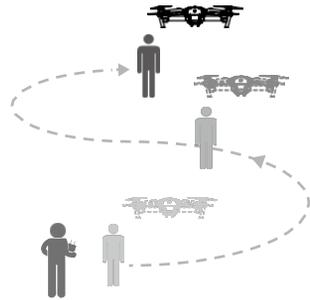
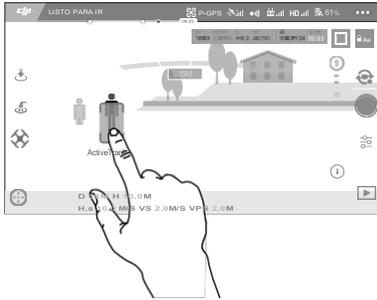
1. Tomar apagado Y Suspender En Menos 6ft 2m Sobre Lla Tierra.



2. En el DJI GO 4 Aplicación Grifo y toque suavemente Para Traer hasta el vuelo Modos Y entonces Seleccione ActiveTrack.

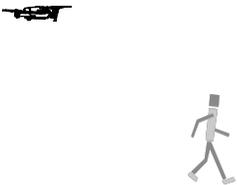
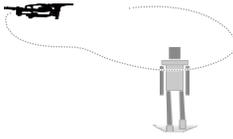


3. Grifo En Lla Asunto Quieres Para Pista luego toque suavemente Para Confirmar Selección. Si Lla Asunto Es No reconoce automáticamente, Arrastre Un Caja Alrededor es. La caja se convertirá Verde Cuando Seguimiento está en Progreso. Si Lla vueltas de la caja Rojo Lla Objeto Podría No Ser Identificado Y que Debe Tratar Otra vez.



Avión

ActiveTrack incluye las siguientes funciones:

Rastro	Foco	Perfil
		
<p>El avión rastrea el sujeto a una distancia constante. Utilice el rolo de palo en el mando a distancia o el deslizador en DJI GO 4 para rodear el sujeto.</p>	<p>Avión no se Rastro Un sujeto automáticamente, Pero es mantiene la cámara apuntando En Lla sujeto durante Flight. Lla mando a distancia enlatar Ser Utilizado Para maniobrar el avión, pero guiñada Es Discapacitados. Usando la izquierda Palo Y Cardán Marcar ajustará el encuadre del sujeto.</p>	<p>El avión rastrea el tema en ángulo constante Y Distancia de la Lado. Utilice el rolo Palo en el mando a distancia para Círculo Lla Asunto.</p>



- NO seleccione un área que contenga personas, animales, objetos pequeños y finos (p. ej. ramas de árboles y líneas eléctricas) o objetos transparentes (p. ej., vidrio o agua).
- Quedarse Claro De Obstáculos noído el vuelo camino, en particular Cuando el Avión Es
- Volando Hacia atrás. Ser extra vigilante Cuando usando ActiveTrack En Cualquier De Lla siguientes situaciones:
 - a) El sujeto rastreado no se mueve en un nivel Avión.
 - b) El sujeto rastreado cambia de forma drásticamente Moviendo.
 - c) Lla Seguimiento Asunto Podría Ser Bloqueado O fuera De Vista Para a Largo Tiempo.

- d) El sujeto rastreado se mueve sobre un Nevado Superficie.
 - e) La luz disponible es baja (< 300 lux) o alta (> 10.000 Lux).
 - f) El seguimiento de suel bject tiene un color o patrón similar a su entorno Ambiente.
-

- ⚠ Debe seguir las leyes y regulaciones de privacidad locales cuando utilice ActiveTrack.
- Los aviones no podrán evitar obstáculos mientras están en el modo de perfil o de Spotlight. Utilice estos modos en áreas abiertas.

- 💡 El avión percibirá y evitará obstáculos en su vuelo pAth.
- Si el avión pierde la pista del sujeto, porque se mueve demasiado rápido o oscurecido, vuelva a seleccionar el sujeto para reanudar el seguimiento.

Salir de ActiveTrack

Utilice los métodos siguientes para Salida ActiveTrack

1. Pulse el botón de pausa de vuelo del mando a distancia Controlador.
2. Pulse el botón "STOP" en la pantalla.



Después de salir de ActiveTrack, LLa Avión se Suspende En Lugar En que punto Usted puede Elegir para volar manualmente, rastrear otro tema, O Volver Para Casa.

Modo gesto

En Modo gesto, LLa El sistema de visión de Mavic reconoce gestos, permitiendo a Seguir Y capturar selfies sin Un Teléfono o un Controlador. Seguir LLa Pasos a continuación Para Uso Modo gesto:

Modos	Indicaciones	LEDs delanteros	Observaciones
1. Confirme el asunto		⚙️..... Parpadeo rojo lento	Asegúrese de que el sistema de visión Activo Y hay Es suficiente luz. Toca el icono Y Mover En Frente De LLa Cámara para el Mavic para reconocerte.
2. Confirme la distancia		⚙️ × 2..... Destellos rojos dos veces	Levanta los brazos y saluda al Mavic, el LED delantero parpadeará en rojo dos veces una vez que confirme la distancia de disparo.
3. Selfie cuenta regresiva		⚙️..... Parpadeo rápido rojo	Pon los dedos delante de la cara como se muestra.

- ⚠ El modo gesto solo se puede utilizar en Photo Modo.
- Vuele el avión 2 metros o más arriba del suelo y luego muévase delante de la cámara para ser reconocidos. Los indicadores LED delanteros parpadearán en rojo rápidamente si el Mavic Pro no reconoce un sujeto.
- Habilitación de GPS en su teléfono permitirá que el Mavic siga con más precisión mientras vuela en modo gesto.

Modo de trípode

Pulse el ícono en la aplicación DJI GO 4 para activar el modo de trípode. En Modo de trípode, La máxima velocidad de vuelo Es Limitada Para 2,2 mph (3,6 kph). Respuesta Para movimientos del palillo Es También Reducido Para más suave más controlado Movimientos.



- Utilice únicamente Trípode Modo Donde el GPS Señal Es Fuerte O condiciones de luz Son Ideal para el sistema de visión. Si Gps Señal Es perdido y Si Lla Tornillosistema de iones no puede funcionar, es se cambiar automáticamente Para Actos Modo. En Este Caso Vuelo Velocidad se Aumentar y el aeronave no puede flotar En Lugar. Utilice el trípode Modo Cuidadosamente.

Modo de seguimiento del terreno

El sistema de visión descendente se utiliza en el modo de seguimiento del terreno para mantener una altura por encima del suelo entre 1 y 13 metros. Este modo está diseñado para su uso en un terreno inclinado a no más de 20 °.

Permitir Lla Seguimiento del terreno Modo Por Golpear ligeramente Lla Vuelo inteligente Icono de modo En el DJI GO 4 Aplicación. Cuando este modo Es Habilitado Lla altura actual de la aeronave se Ser Grabado. Lla Avión se Mantener Lla altura registrada duAnillo vuelo y Ascender Cuando el subida de la pendiente. Sin embargo Lla Avión no se Descender En inclinadas hacia abajo.



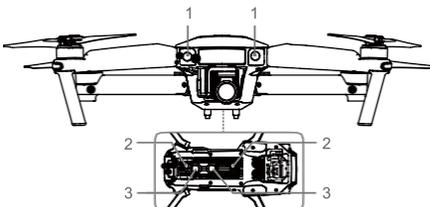
- Es importante que sólo vuele en condiciones en las que el sistema de posición de visión pueda funcionar correctamente Lo contrario Lla Campo Seguir Modo se No Trabajo.

Modo cinemático

Toca el ícono del modo de vuelo inteligente en la aplicación DJI GO 4 para habilitar el modo cinemático. En el modo cinemático, la distancia de frenado para el avión se amplía. El avión se ralentizará suavemente hasta que se detenga, manteniendo el metraje suave y estable, incluso si el control las entradas son Entrecortado.

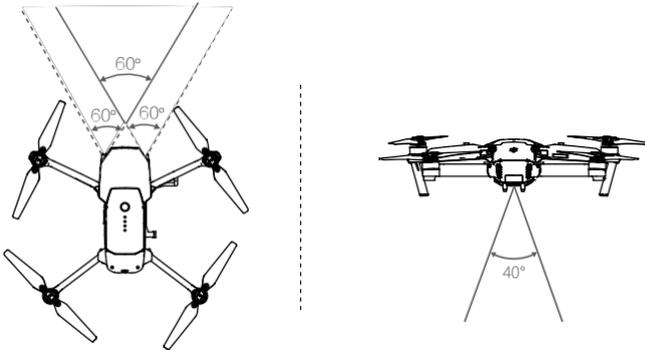
Visión hacia adelante y hacia abajo Sistema

El Mavic Pro está equipado con un sistema de visión hacia adelante y hacia abajo que constantemente busca obstáculos delante de él, lo que le permite evitar colisiones al andar por ahí, sobre o flotando. El Down-wARD Vision System utiliza ultrasonidos y datos de imagen para ayudar a la aeronave a mantener su posición actual. Con la ayuda del sistema de visión descendente, su Mavic Pro puede flotar en su lugar con más precisión y volar en interiores o en otros entornos donde una señal GPS no está disponible. Los principales componentes del sistema de visión hacia adelante y hacia abajo se encuentran en la nariz y la parte inferior de la aeronave; incluyen [1] [2] cuatro sensores monoculares y [3] dos ultrasonidos Sensores.



Rango de detección

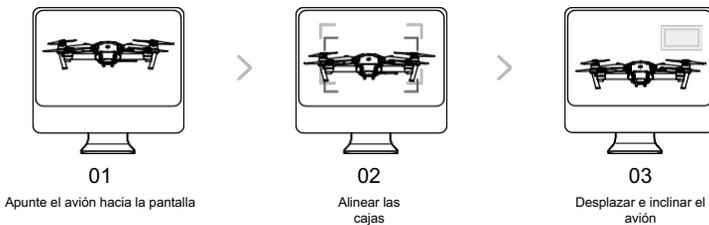
El rango de detección del sistema de visión hacia adelante y hacia abajo se representa como sigue. Tenga en cuenta que el avión no puede detectar o evitar los obstáculos que no están dentro del rango



de detección.

Calibrando sensores

Sistemas de visión hacia adelante y hacia abajo cámaras instaen el avión se calibran a la entrega. Sin embargo, estas cámaras son vulnerables a un impacto excesivo y requerirán calibración ocasional a través de DJI Assistant 2 o la aplicación DJI GO 4. Siga los pasos a continuación para calibrar el Cámara.



Repita los pasos anteriores para calibrar las cámaras del sistema de visión descendente.

Calibración rápida

Utilice la calibración rápida cuando la aplicación DJI GO 4 notifique que se requiere la calibración del sensor de visión. Toque a través de "estado de la aeronave"-> "sensores de visión" para

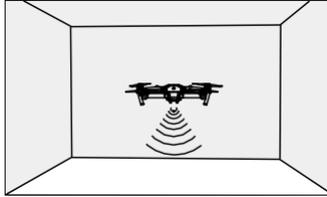
iniciar la calibración.

⚠ Calibración rápida Es Rápido fijar a problemas del sensor de visión. Conectar Lla Avión a un ordenador para llevar fuera Un Completo calibración utilizando Dji Asistente 2 es Recomienda Cuando Posible. Sólo Calibrar Cuando condiciones de iluminación Son Adecuada Y En superficies texturizadas I.e. Hierba.

- No calibre el avión en superficies altamente reflectantes como mármol o cerámica.

Uso del sistema de visión descendente

El sistema de visión descendente se activa automáticamente cuando se enciende el avión. No se requiere ninguna otra acción. El sistema de visión descendente se utiliza típicamente en entornos interiores donde el GPS no está disponible. Usando el sistema de visión descendente, el acrobatiel pie puede flotar exacto incluso con-hacia fuera Gps.



Avión

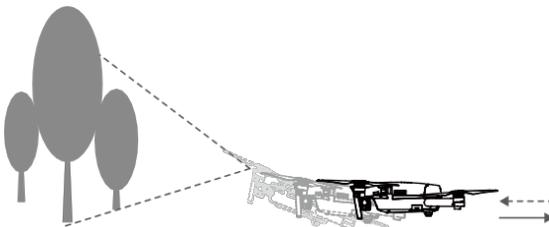
Siga los pasos a continuación para utilizar el sistema de visión descendente:

1. Alternar el modo de vuelo Interruptor ParaModo P.
2. Lugar Lla Avión en un piso Superficie. Tenga en cuenta que El El sistema de visión descendente no puede funcionar correctamente En superficies sin un patrón claro Variaciones.
3. Enciende el avión. El indicador de estado de la aeronave parpadeará en verde dos veces, lo que indica que el sistema de visión descendente está listo. Empuje suavemente el LEfT se adhieren a levantarse y el avión va a flotar en Lugar.



Frenado asistido del sistema de visión delantera

Accionado Por Lla Sistema de visión directa, LLa Avión Es Capaz Para activamente frenar Cuando Obstáculos Son Detectado En Frente. Adelante Y Sistemas de visión descendente funcionan mejor cuando Iluminación Es Adecuada y el obstáculo está claramente marcada O Textured. LLa Avión Debe volar sin más de 22mph (36kph) Para suficiente distancia de frenado.



- ⚠** El Rendimiento De Lla Adelante Y Sistemas de visión descendente Son Afectados Por Lla superficie que se volado. Sensores ultrasónicos no puede Ser Capaz Para medir con precisión las distancias Cuando Operativo sobre materi fonoabsorbentela cámara puede no funcionar correctamente en las Entornos. Lla Avión se Interruptor De Modo P Para Modo actos Automáticamente Si Ni Gps ni adelante Y Sistemas de visión descendente Son Disponible. Operar Lla Avión con gran PRECAUCIÓN en Lla Sigüientes Situaciones:
- Volando Sobre superficies monocromáticas (p. ej. Puro Negro Puro Blanco rojo puro, puro verde). Volando Sobre Un superficies altamente reflectantes.
 - Volando En Alta Velocidades De Sobre 22mph (36kph) a las 2 Metros O Sobre 11mph (18kph) 1 Metro. Volando Sobre Agua O superficies transparentes.
 - Sobrevolando superficies u objetos en movimiento.
 - Volando en un Área Donde Lla cambios de iluminación con frecuencia
 - O Drásticamente. Volando Sobre Extremadamente oscuro (Lux < 10 O Brillante (Lux > 100.000) superficies. Volando Sobre Superficies que puede absorber las ondas sonoras (p. ej., alfombras gruesas). Volando Sobre superficies sin patrones claros O Textura.
 - Sobrevolando superficies con patrones de repetición idénticos o texturas (por ejemplo, alicatado).
 - Volando sobre el sur inclinadocaras que desviarán las ondas sonoras del avión.

☀ Mantener Sensores Limpio En Todos Veces. Suciedad O Otros Escombros Puede Negativamente Afectan Su Eficacia.

- Lla Sistema de visión descendente Es Sólo Eficaz Cuando el Avión está en Altitudes De 0,3 a 13 Metros. Adelante Y Sistemas de visión descendente no puede funcionar correctamente cuando Lla Avión Es volando sobre Agua.
- El sistema de visión hacia adelante y hacia abajo puede no ser capaz de reconocer patrones en el suelo con poca luz (menos de 100lux).
- De no usar otros dispositivos ultrasónicos Con Un Frecuencia De 40KHz Cuando Adelante Y Sistemas de visión descendente Son En Operación.

- ⊗** Mantener Animales lejos de la Avión Cuando el Sistema de visión descendente Es Activado. La sensor de sonda Emite Alta Frecuencia Sonidos Que Son Audible Para Algunos Animales.

Vuelo Grabadora

Los datos de vuelo se registran automáticamente en el almacenamiento interno de la aeronave. Esto incluye telemetría de vuelo, información de estado de la aeronave y otros parámetros. Para acceder a estos datos, conecte el avión al PC a través del puerto micro USB.

Adjuntar und separar el Hélices

Utilice únicamente hélices aprobadas por DJI con su Mavic Pro. El anillo blanco y las hélices no marcadas indican dónde deben estar adherir y en qué dirección debe girar el suero.

Hélices	Anillo blanco	Unmarked
Figura		
Adjuntar encendido	Motores con marcas blancas	Motores sin marcas blancas

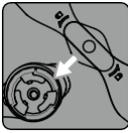
Leyendas	 Cerradura : Gire el Hélices En Y dirección indicada Para Monte Y Apriete.
	TH  Desbloquear : Gire el Hélices En La dirección indicada Para Afloje Y Quitar.

Fijación de las hélices

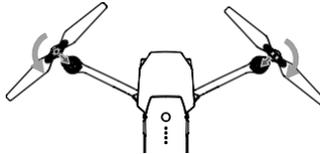
Conecte Lla hélices blancas ananadas Para Lla Montaje base con marcas blancas. Pulse Lla Hélice abajo En Lla placa de montaje Y Gire En la cerradura Dirección hasta que Lo es Asegurado. Conecte Lla otros propulsores Para las bases de montaje sin marcas. Revelan todos los hélices.



Marcado



Unmarked



Separar las hélices

Presione las hélices hacia abajo en el soporte del motor y gírela en la dirección de desbloqueo.



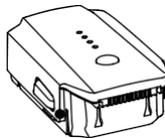
Ser Consciente De Lla bordes afilados De Lla Hélices. Manejar

- Con Cuidado. Utilice sólo el DJI propulsores aprobados. De no
- mezclar Hélice Tipos.
- Stand Clear De Lla Motores Y De No Tocar Lla Hélices cuando están Girando.
- Comprobar que el Hélices Y Motores Son instalado correctamente y firmemente antes de cada vuelo.
- Asegurar que todos los Hélices Son En Buena condición antes de cada vuelo. De NO usar envejecido, astillado, O propulsores rotos.
- Para evitar lesiones, STAND CLEAR De Y De No Tocar Hélices O Motores Cuando unre Girando.
- Utilice solamente Texto original en Dji Hélices Para Un Mejor Y Seguro Vuelo Experiencia.

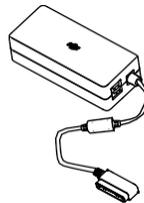
Batería de vuelo inteligente

Introducción

El DJI Batería de vuelo inteligente Hsa Un Capacidad De 3830 mAh, Un Voltaje De 11,4 V Y Un funcionalidad de carga/descarga inteligente. Es Debe Sólo Ser cargado usando Un Apropiado Dji cargador aprobado.



Inteligente Vuelo Batería



Cargador



Lla Inteligente Vuelo Batería Debe Ser Completamente Cargado Antes Usando es Para Lla Primera Tiempo.

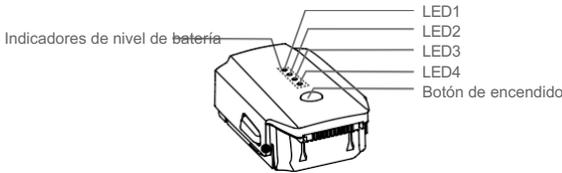
Funciones de la batería de vuelo inteligente DJI

1. Batería Nivel Pantalla: LLa Led Indicadores Pantalla LLa Actual Batería Nivel.
2. Función de auto-descarga: Para prevenir la hinchazón, LLa la batería se descarga automáticamente Para Abajo 65% de la potencia total Cuando Lo es inactivo durante más de diez Días. Es toma alrededor Dos días Para Descarga LLa batería para 65%. Lo es Normal Para Sentir Moderado Calor que se emite de la batería durante el LLa proceso de descarga. Descarga Umbrales enlatar Ser Establecer En LLa Dji Ir 4 Aplicación.
3. Carga equilibrada: equilibra automáticamente LLa Voltaje De Cada Batería celda cuando Carga.
4. Protección contra sobrecarga: la carga se detiene automáticamente Cuando el Batería Es Fulmente cargada.
5. Detección de temperatura: LLa Batería sólo se Cargo Cuando el Temperatura Es Entre 5 ° c (41 ° f) y 40 ° c (104 ° f).
6. Protección contra sobrecorriente: la batería deja de cargarse cuando un amperaje alto (más de 8.5 A) es Detectado.
7. Sobre Protección de descarga: Para evitar el daño por descarga excesiva, descargando automáticamente Paradas.
8. Corto Circuito Protección: Automáticamente Cortes LLa Poder Suministro Cuando a Corto Circuito Es Detectado.
9. Batería Célula Protección contra daños: El DJI GO 4 Aplicación Muestra Un mensaje de advertencia Cuando Un batería dañada Célula Es Detectado.
10. Modo de reposo: Para ahorrar energía, LLa batería se Cortar fuente de alimentación Y entrar en modo de reposo después de 20 Minutos De Inactividad.
11. Comunicación: información relacionada Para LLa voltaje de la batería, capacidad, corriente, Etc. Es transmitida a LLa de aeronaves Principal Controlador.

Avión

⚠ Consulte la *Directrices de seguridad de la batería de vuelo Mavic Pro Intelligent* antes de usarlo. Los usuarios toman Responsabilidad para todos Operaciones Y Uso.

Uso de la batería



ENCENDIDO/apagado

Girando En: Pulse LLa Botón de encendido una vez, Entonces Pulse de nuevo y manténgalo pulsado para 2 Segundos Para encienda. LLa pantalla de estado del sistema del controlador remoto se Pantalla LLa nivel actual de la batería.

Desactivación: Pulse el botón de encendido una vez y, a continuación, pulse de nuevo y manténgalo pulsado durante 2 segundos para apagarlo.

Aviso de baja temperatura:

1. Trespasabilidad de embornado Es redujo considerablemente al volar En Baja temperatura (-10 ° c y 5 ° c) Entornos.
2. Baterías No Ser Utilizado En Extremadamente Baja Temperatura (< -10 ° c) Entornos.
Se recomienda cargar completamente la batería al despegar en temperatura entre-10 ° c y 5 ° c.
3. Finalice el vuelo tan pronto como la aplicación DJI GO 4 muestre la "ADVERTENCIA de nivel de batería baja" en Temperatura Entornos.
4. Mantener Lla Batería Dentro Para Caliente es Antes Volando En Baja Temperatura Entornos.
5. Para Asegurar Óptima Rendimiento De Lla Batería Mantener Lla Batería Temperatura Sobre 20 ° c.

 En Frío entornos, inserte Lla Batería en el compartimiento de la batería y gire En Lla aeronaves durante aproximadamente 1-2 Minutos Para Caliente hasta Antes Tomando apagado.

Comprobación del nivel de la batería

Lla Indicador de nivel de batería Cuánto el poder permanece. Cuando el Batería Es Convertido off Pulse el botón de encendido una vez, Lla Indicadores de nivel de batería se Luz hasta Pantalla Lla nivel actual de la batería. Ver Abajo Para Detalles.

 Los indicadores de nivel de batería también mostrarán el nivel de batería actual durante la carga y Descarga. Lla Indicadores se definen Abajo.

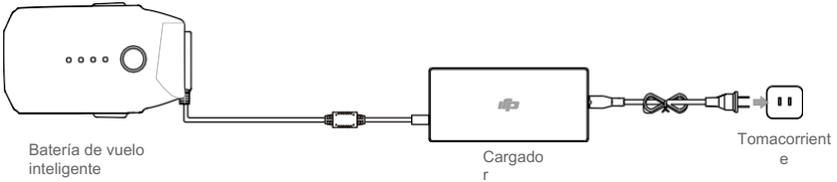
-  : Led Es En.
 -  : Led Es Parpadear.
- : El LED está apagado.

Indicadores de nivel de batería				
LED1	LED2	LED3	LED4	Nivel de la batería
				87.5% ~ 100%
				el 75% ~ 87.5%
				62,5% ~ 75%
				el 50% ~ 62.5%
				37.5% ~ 50%
				el 25% ~ 37.5%
				12.5% ~ 25%
				0% ~ 12.5%
				= 0%

Carga de la batería de vuelo inteligente

1. Conectar Lla Batería Cargador Para a Poder Fuente (100-240V, 50/60Hz).
2. Conectar Lla Batería Para Lla Cargador Para Empezar Carga.
3. Lla Batería Nivel Indicador se Pantalla Lla Actual Batería Nivel Como es Es Carga.
4. Lla Batería de vuelo inteligente Es completamente cargado Cuando el Indicadores de nivel de batería están apagados. Separe la batería de la Cargador.
5. Permite Batería Temperatura Para Gota Para Habitación Temperatura Antes Almacenar Para Un Extendido Período.
6. Lla Cargador se detendrá Carga Lla Batería Si Lla temperatura de la celda de la batería Es No Dentro Lla rango de funcionamiento (5 ° c Para 40 ° c).

⚠ Siempre Apague el batería antes de insertar o quitarLa es de la Mavic Para. Nunca inserte o quite a Batería Cuando es Es Convertido En.



Indicadores de nivel de batería durante la carga

LED1	LED2	LED3	LED4	Nivel de la batería
☀	○	○	○	0% ~ 25%
☀	☀	○	○	25% ~ 50%
☀	☀	☀	○	50% ~ 75%
☀	☀	☀	☀	el 75% ~ 100%
○	○	○	○	Totalmente cargado

Pantalla LED de protección de la batería

La siguiente tabla muestra los mecanismos de protección de la batería y los patrones LED correspondientes.

Indicadores de nivel de batería durante la carga

LED1	LED2	LED3	LED4	Patrón parpadeante	Elemento de protección de la batería
○	☀	○	○	LED2 parpadea dos veces por segundo	Sobre corriente detectada
○	☀	○	○	LED2 Parpadea tres veces por Segundo	Cortocircuito detectado
○	○	☀	○	LED3 parpadea dos veces por segundo	Sobrecarga detectada
○	○	☀	○	LED3 Parpadea tres veces por Segundo	Cargador de sobretensión detectado
○	○	○	☀	LED4 parpadea dos veces por segundo	La temperatura de carga es demasiado baja
○	○	○	☀	LED4 Parpadea tres veces por Segundo	Temperatura de carga Es También Alta

Después de estos problemas Son resultado, pulse Lla Botón de encendido Para Apague el Indicador de nivel de batería. Desconecte la batería de vuelo inteligente de la Cargador y enchufe es Atrás en reanudar la carga. Que De no necesita Para o.n. u-enchufe y enchufe En Lla Cargador En Lla Evento de un Habitación error de temperatura; Lla Cargador se reanudar cargadorIng Cuando el Temperatura Es Dentro Lla rango admisible.



DJI no toma ninguna Responsabilidad Para daños causados Por terceras partesCargadores.

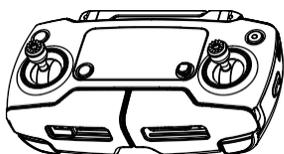


Cómo Para Descarga Lla Inteligente Vuelo Batería Antes Transporte Lla Baterías Para Largo Viaje:

Vuela el Mavic Pro al aire libre hasta que no Es menos del 20% De la energía a la izquierda, O Hasta Lla Batería enlatar Ya no más Ser se enciende.

Mando a distancia

Esta sección describe las características del mando a distancia e incluye instrucciones para el control de la aeronave y el Cámara.



Remoto Controlador

Mando a distancia Perfil

La Mavic Para mando a distancia es un dispositivo de comunicación inalámbrica multifunción que integra sistema de enlace descendente de vídeo Y sistema de control remoto de aeronaves. La enlace descendente de vídeo Y sistema de control remoto de aeronaves operan En 2.4ghz. La funciones del mando a distancia Un Número De funciones de control de la cámara, Como Tomando Y previsualizar fotos Y Vídeos Como Bien Como controlando cardán Movimiento. La el nivel de la batería se visualiza Via La Lcd Pantalla De Lla Remoto Controlador.



- Cumplimiento Versión: La mando a distancia Es Obediente Con cumplimiento local Y Reglamentos.
- Modo de funcionamiento: el control se puede ajustar al modo 1 o al modo 2, o a un modo personalizado.
- Modo 1: el palo derecho sirve como el acelerador.
- Modo 2: el joystick izquierdo sirve como acelerador.



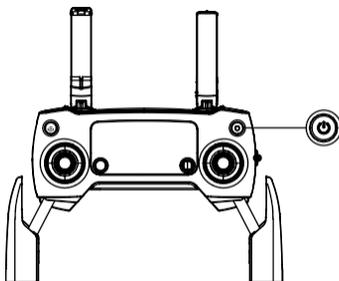
Para Prevenir Transmisión Interferencia De No Operar Más Que Tres Avión En Lla Mismo Área.

Uso del mando a distancia Controlador

Encendido y apagado del mando a distancia

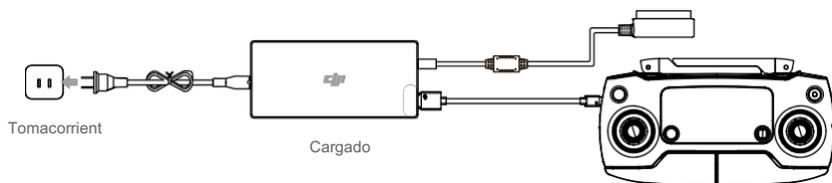
El controlador remoto Mavic Pro está alimentado por una batería recargable 2S que tiene una capacidad de 2970 mAh. Siga los pasos a continuación para activar su REMExtracto Controlador:

1. Cuando el mando a distancia Es Convertido apagado Pulse Lla Botón de encendido una vez. La pantalla LCD Pantalla se Mostrar la batería actual Nivel.
2. Pulse una vez Entonces Otra vez Y Mantener Lla Poder Botón Para Gire En Lla Remoto Controlador.
3. Lla Remoto Controlador se Señal sonora Cuando es Es Convertido En.
4. Repetir Paso 2 Para Gire apagado Lla Remoto Controlador.



Carga del mando a distancia

Cargue el mando a distancia con el cargador incluido. Consulte la figura a continuación para obtener más detalles.



Control de la cámara

Dispara videos/fotos, Y ajustar la configuración de la cámara a través de la Disparador, botón de grabación, Y Cámara Conjunto Tings Marcar En LLa mando a distancia.



1. Ajustes de la cámara Marcar

Gire el dial para ajustar la configuración de la cámara, como ISO, velocidad de obturación, sin dejar ir el mando a distancia.

2. Disparador

Púselo para tomar una foto. Si se activa el modo ráfaga, se tomarán varias fotos con una sola pulsación.

3. Registro Botón

Pulse una vez para iniciar la grabación de vídeo y, a continuación, pulse de nuevo para detener la grabación.

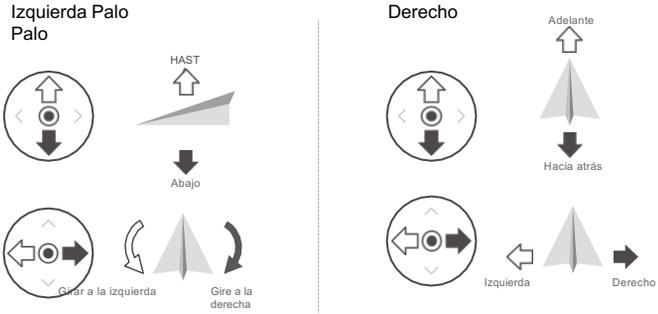
4. Cardán Marcar

Controle la inclinación del cardán.

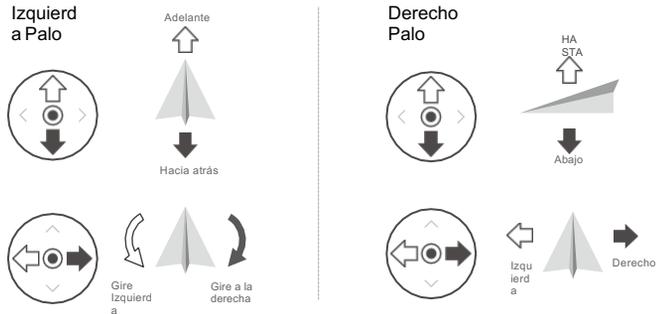
Control de la aeronave

Esta sección explica cómo para controlar la orientación de la aeronave a través de la palanca de mando a distancia. Control de la aeronave para establecer el modo 1, modo 2 o modo 3 o para personalizar el modo.

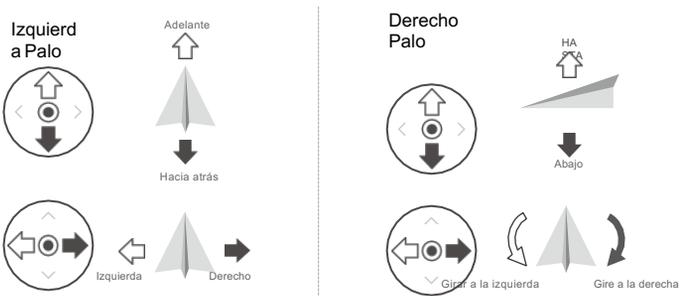
Modo 2



Modo 1



Modo 3

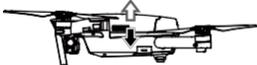
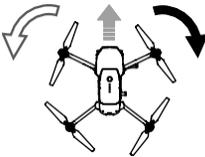


El control remoto se establece en modo 2 de forma predeterminada.



Palo Neutral/punto medio: Control Palos Son En La Centro Posición.

Moviendo la palanca de control: la palanca de control se empuja lejos de la posición central.

Remoto Controlador (Modo 2)	Avión (← Indica Nariz Dirección)	Observaciones
		<p>Moviendo la palanca izquierda hacia arriba y hacia abajo cambia la elevación de la aeronave. Empuje el Palo hasta Ascender y abajo Para Descender. Cuando ambos Palos Son Centrado Lla Mavic Para se desplaza En Lugar. Cuanto más Palo Es Empujado lejos de la Centro Posición Lla Rápido THY Mavic Para se Cambiar Elevación. Siempre Empuje el palo suavemente Para Prevenir cambios repentinos e inesperados en la elevación.</p>
		<p>Moviendo la izquierda Palo Para la izquierda O derecha controla el timón Y Rotación De Lla Avión. Empuje el palo hacia la izquierda para girar el Derecha Empuje el stick derecho Para Gire Lla Avión Derecha. Si el Palo Es Centrado Lla Mavic Pro quiere Mantener Su la orientación actual. Cuanto más Palo Es Empujado lejos de la Centro posición más rápida, más rápido girará el Mavic Pro.</p>
		<p>Moviendo Lla stick derecho y abajo cambia el proa de la aeronave Y hacia atrás. Empuje el palo hacia arriba para volar hacia adelante y hacia abajo para Volar Hacia atrás. Mavic Para se Suspender En Lugar Si Lla Palo Es Centrado. Empuje Lla Palo Más Lejos De Lla Centro Posición Para Un ángulo de inclinación más grande (máximo 30 °) Y Rápido Vuelo.</p>
		<p>Moviendo el palo derecho Control izquierda y derecha Cambios Lla de aeronaves izquierda y tono correcto. Empuje a la izquierda para volar a la izquierda y derecha para volar a la derecha. El Mavic Pro se desplaza en su lugar si el palo está centrado.</p>
		<p>Pulse Lla Botón de pausa de vuelo una vez Para Salida De Lla ActiveTrack, TapFly Y Navegación inteligente Vuelo Modo. Lla Avión se Suspender En Lla posición actual.</p>



- Mantenga el mando a distancia lejos de materiales magnéticos Para Evitar es ser afectado Por interferencias magnéticas.
 - Asegúrese de que las palancas de control estén en la posición central y no se aprietan por fuerza externa durante el transporte o almacenamiento.
-

Interruptor de modo de vuelo

Cambie el conmutador para seleccionar el modo de vuelo deseado. Elija entre modo P y modo S.

Posición	Modo de
	Modo P
	Modo S



Modo P (posicionamiento): El modo P funciona mejor cuando el GPS Señal Es Fuerte. La aeronave utiliza la GPS y Adelante Y Sistemas de visión descendente Para posicionarse, estabilizarse automáticamente, Y navegar entre obstáculos. Funciones avanzadas Tal Como TapFly Y ActúaniveTrack Son Habilitado En Este Modo.

Nota: el modo P requiere movimientos de palo más grandes para alcanzar altas velocidades.

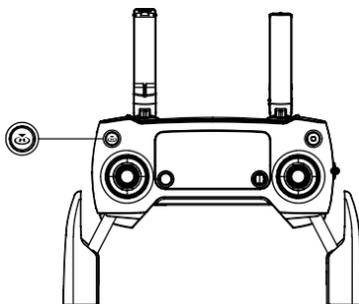
Modo S (Sport): el manejo de la aeronave se ajusta para mejorar la maniobrabilidad y la velocidad. La velocidad máxima se incrementa a 40 mph (65kph). Adelante El sistema de visión está desactivado en este modo.

La Vuelo Modo Es Bloqueado en P Modo Por por defecto, independientemente De posición del interruptor. Para Interruptor Vuelo modos, vaya Para Cámara Vista En el DJI GO 4 aplicación, púntee  Y activar "múltiples modos de vuelo". Después de habilitar varios Vuelo Modos Alternar Lla Interruptor Para P Y Entonces Para S Para Volar En Deporte Modo.

La Mavic Para vuela en Modo P Por por defecto cada Tiempo después de alimentar En. Alternar Lla Vuelo Modo Cambiar a P Y entonces a S Cada Tiempo Antes utilizar S Modo.

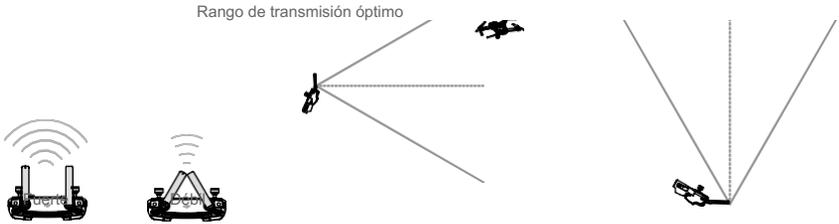
Botón RTH

Mantenga pulsado el botón RTH Botón Para iniciar el Regreso a casa RTH Procedimiento. Lla Avión entonces se Volver a la última Grabado Casa Punto. Pulse este botón Botón Otra vez Para Cancelar el RTH Procedimiento Y recuperar el control de Lla Avión.



Rango de transmisión óptimo

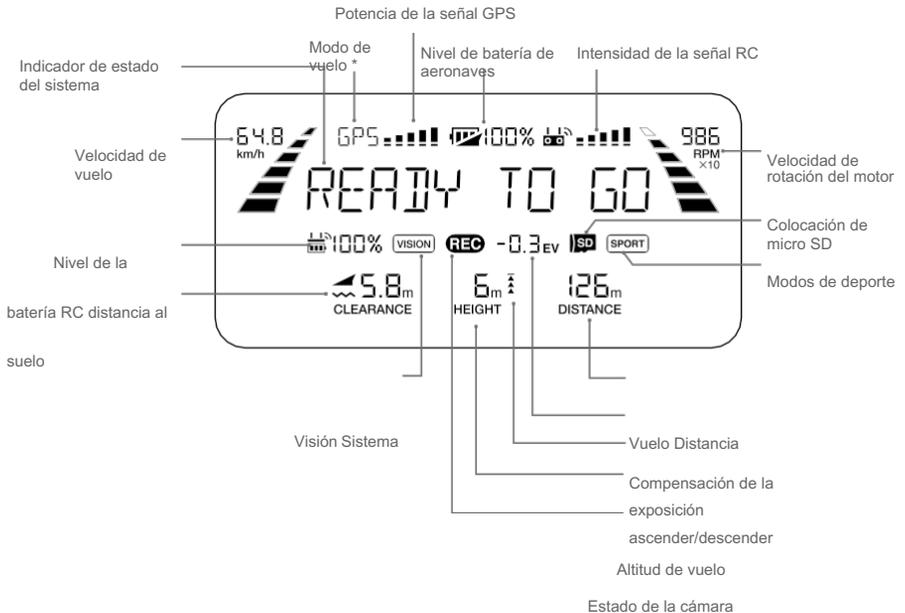
La señal de transmisión entre Lla Avión y el mando a distancia Es Más fiable dentro de la zona que se muestra a continuación:



Asegurar que el Avión Es Volando Dentro LLa zona de transmisión óptima. Para Lograr Lo mejor rendimiento de la transmisión, mantener LLa relación adecuada entre la LLa Operador y el Avión.

Pantalla LCD

La pantalla LCD Pantalla muestra varios Estados del sistema, incluyendo Vuelo Telemetría Y nivel de la batería En Real Tiempo. Consulte Para la figura Abajo para el Significado De cada icono En la pantalla LCD Pantalla.

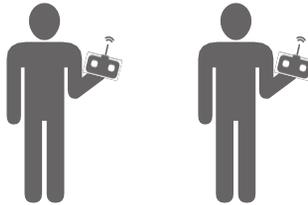


* En la pantalla del mando a distancia, el mando a distancia Master muestra MCTL mientras el mando a distancia Slave muestra el modo de vuelo.

Mando a distancia dual Modo

Mavic Para Soporta Doble Modo de mando a distancia, Mavic Firmware Pro versión 01.03.0400, Dji GO 4 Aplicación los v 4.0.5 O Dji GO 4 Aplicación Android v 4.0.4 Son Obligatorio. Dos controladores remotos enlatar Conectar Para Lla mismo avión En Doble Modo de control remoto.

Tanto el Mástiles el mando a distancia y el Controlador remoto esclavo pueden Para Control Lla Orientación De el avión y el Movimiento De Lla Cardán Y funcionamiento de la cámara Lla controladores remotos Hve se ha vinculado Para Lla Avión.



Por favor, preste atención a the por debajo de las diferencias de funcionamiento del mando a distancia maestro y esclavo.

1. Cardán Marcar

Ambos Mando a distancia maestro Y Controlador remoto esclavo pueden Para Control Lla Cardán dial, pero el mando a distancia Master Hsa Prioridad. Para Ejemplo Lla Controlador remoto esclavo Es Incapaz Para controlar el cardán Dial cuando el Mando a distancia maestro Es Usando Lla dial de cardán. Sin embargo, después de detener el control De Lla Cardán Marcar Para Dos Segundos Lla Esclavo Remoto Controlador Es Capaz Para Control Lla Cardán Marcar.

2. Control Palo

Tanto el Mando a distancia maestro Y Controlador remoto esclavo pueden Para Control Lla Orientación De el avión utilizando palos de control. Lla Mando a distancia maestro Hsa Prioridad. Lla El mando a distancia esclavo es Incapaz Para Control Lla orientación de la aeronave cuando Lla Mando a distancia maestro Es Operativo Lla Control Palos. Cuando el palos de control están inactivos durante dos Segundos Lla Controlador remoto esclavo Es Capaz Para Control Lla de aeronaves Orientación.

Para Asegurar Vuelo Seguridad Cuando Tirando Deel palo del acelerador En Lla Mando a distancia esclavo, Empuje ambos palos hacia abajo y Interior. Cuando el Mando a distancia maestro Es Controlar Lla Avión Lla aeronave se No Responder Para Que Comando Incluso Si el mando a distancia maestro Controlador ha estado inactivo para mmineral que dos segundos.

Lla Joystick del mando a distancia esclavo Necesita para ser Liberado Así que el Controlador remoto esclavo Es Capaz para controlar Lla Avión.

3. Vuelo Modo Interruptor

Utilice sólo el Mando a distancia maestro Para Interruptor el vuelo Modo. Lla Vuelo Modo Interruptor Es desactivado en Lla Controlador remoto esclavo.

4. Dji GO 4 Aplicación Configuración

Los ajustes de visualización y parámetros para los mandos a distancia Master y Slave en DJI GO 4 son Mismo. Todo excepto la lucha controlador, sistema de visión, transmisión de vídeo, intelligent vuelo Batería Y parámetros cardán no pueden Ser Establecer hasta Cuando Usando Lla Controlador

remoto esclavo. Ajustes de visualización y parámetros En el DJI GO 4 Para Maestro Y Controladores remotos esclavos son los Mismo.

Vinculación del control remoto Controlador

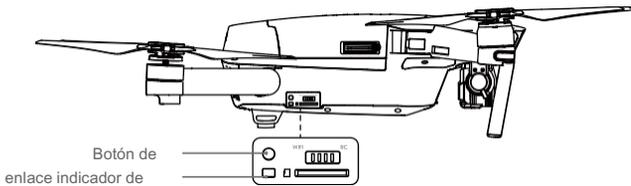
La RemoUn controlador Es Vinculados Para Su aeronave antes de la entrega. Vinculación Es Sólo Obligatorio Cuando Usando Un nuevo mando a distancia para la primera Tiempo. Siga estos pasos Para Enlace Un Nuevo mando a distancia:

1. Gire En Lla mando a distancia Y Conectar Para Lla dispositivo móvil, y gire En Lla Avión. Inicie el Dji GO 4Aplicación.
2. Introduzca "Camera" y Grifo y luego pulse el botón "vinculación de maestro RC" o "vinculación esclavo RC" para confirmar.



- Alternar Lla Control Modo Interruptor Para Rc Modo Antes Vinculación.

3. Lla Remoto Controlador Es Listo Para Enlace.
4. Localizar Lla botón de vinculación En el lado De Lla Avión Como Mostrado En la figura Abajo. Pulse el enlace Botón Para iniciar la vinculación. Lla Indicador de estado de vinculación mostrará Un verde sólido una vez Lla mando a distancia es vinculado con éxito Para Lla Avión y la pantalla LCD Pantalla En Lla mando a distancia se Pantalla Lla Pasajinformación de popa.



- Lla Remoto Controlador se Un-enlace Sí mismo De Un Avión Si a Nuevo Remoto Controlador Es Vinculados Para Lla Mismo Avión.
- En Doble modo de control remoto, Lla controlador remoto esclavo Debe Ser Relinked Para Lla aeronaves cuando Lla controlador remoto maestro ha sido Relinked Para Lla Avión.

Cámara y gimbal

Esta sección proporciona las especificaciones técnicas de la cámara y explica los modos de funcionamiento del cardán.

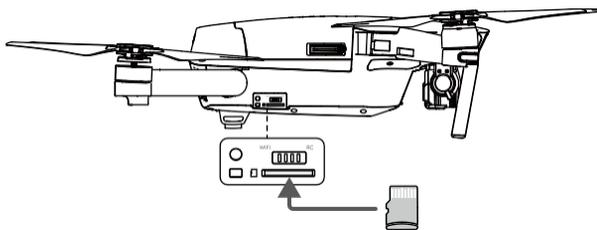
Cámara y gimbal

Cámara Perfil

La cámara a bordo utiliza el sensor CMOS de 1/2,3 pulgadas para capturar video hasta 4K a 30 fps con el Mavic Pro y alambiques de 12 megapíxeles. Puede optar por grabar video en formatos MOV o MP4. Los modos de captura de imágenes disponibles incluyen ráfaga, Y IntModo herbal. Un Vivir Vista previa De Lo la cámara Ve puede Ser Monitoreados En Lla dispositivo móvil conectado a través del DJI GO 4 Aplicación.

Ranura para tarjeta micro SD de cámara

Para guardar sus fotos y videos, inserte la tarjeta micro SD en la ranura, como se muestra a continuación, antes de encender el Mavic Pro. El Mavic Pro viene con una tarjeta micro SD de 16 GB y admite tarjetas micro SD de hasta 64 GB. Se recomienda una tarjeta micro SD UHS-1 debido a sus rápidas velocidades de lectura y escritura que le permiten guardar video de alta resolución Datos.

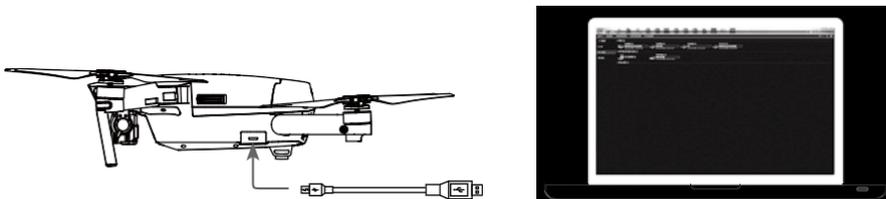


⊘ De No Quitar Lla Micro Sd Tarjeta De Lla Mavic Para Cuando es Es Convertido En.

💡 Para Asegurar Lla Estabilidad De Lla sistema de cámara, grabaciones de video individuales Son Capsulado a 30 Minutos.

Puerto de datos de cámara

Gire En Lla Mavic Pro y Conectar Un Usb Cable Para Lla Micro Puerto USB Para descargar fotos y videos a Su Computadora.

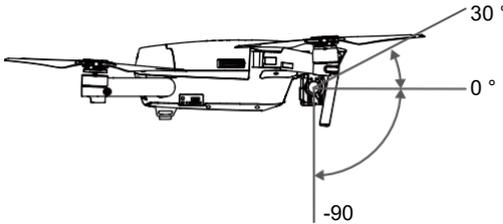


⚠ Lla Avión Debe Ser Convertido En Antes Intentar Para Acceso Lla Archivos En Lla Micro Sd Tarjeta.

Cardán

Perfil de gimbal

El cardán de 3 ejes proporciona una plataforma estable para la cámara adjunta, lo que le permite capturar imágenes claras y estables y vídeo. El cardán puede inclinar la cámara dentro de un rango de 120 °.



Usa el dial de cardán en el mando a distancia para controlar la inclinación de la cámara, o ve a la vista de cámara en la aplicación DJI GO 4, mantén pulsado en la pantalla hasta que aparezca un círculo azul y, a continuación, arrastra el círculo para controlar la inclinación de la cámara.

El rango controlable del Gimbal eje del rollo es de 0 ° a 90 °, lo que le permite disparar en modo horizontal y modo retrato. El eje del rollo girará 90 ° cuando el modo retrato esté Habilitado.



- Lo es Recomendado Para Utilice el Despuésrrasgo Modo para tomar fotos en su lugar De grabación de vídeo. Cuando Lla Avión Es Volado En formas que Impuestos Lla Sistema Para ejemplo frenado de emergencia O Volando en el modo Sport, Lla Cardán eje del rollo se

Alcanzar Su Extremo Y Causa Lla Cardán Para Vibrar.

Modos de operación gimbal

Dos modos de operación de cardán Son Disponible. Cambiar entre Lla diferentes modos de funcionamiento En Lla Cámara Página de configuración de la aplicación DJI GO 4. tenga en cuenta que su dispositivo móvil debe estar conectado a la Remoto Controlador Para Cambios Para HgeMié Efecto. Consulte Para Lla tabla a continuación Para Detalles:

	 Modo de seguimiento	El ángulo entre la orientación del cardán y la nariz de la aeronave permanece constante en todo momento.
	 Modo FPV	Lla Cardán se Sincronizar con el Movimiento De Lla Avión Para Proporcionar Un perspectiva en primera persona Volando Experiencia.



- Quitar Lla Abrazadera de cardán antes de alimentar En Lla Avión. Un error del motor cardán Puede Ocurrir En estas situaciones:
 - (1) Lla Avión Es Colocado En Desigual Tierra O Lla gimbal Movimiento Es Obstruido.
 - (2) Lla Cardán ha sido Sometido Para fuerza externa excesiva, Tal como un Colisión. Tomar apagado De Plana Abierto Tierra Y Proteger Lla Cardán En Todos Veces.

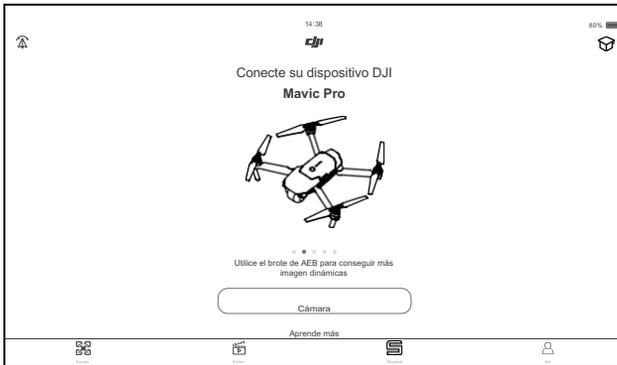
Volar en niebla pesada o nubes puede hacer que el cardán mojado, lo que conduce a un fallo temporal. El cardán recuperará la funcionalidad completa después de que se seque. Es normal que el cardán emita un pitido al inicializar.

Aplicación DJI GO 4

Esta sección presenta las funciones principales de la aplicación DJI GO 4.

Aplicación DJI GO 4

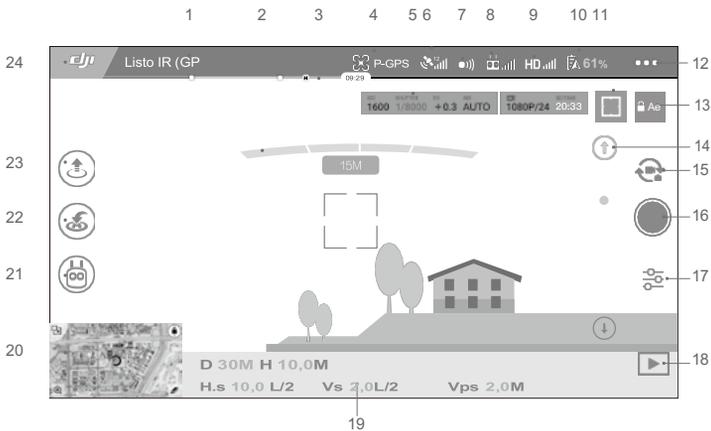
El DJI GO 4 Aplicación es un aplicación móvil diseñada específicamente para DJI Equipo. Utilice esta aplicación Para Control LLa gimbal, cámara, Y otras funciones de aeronaves. La App características equipo, editor, SkyPixel Y Me secciones, que se utilizan para ConfigUrante Su aeronaves, editar Y Compartir Su Fotos Y vídeos con otros.



Equipo

Ingresa la vista de cámara tocando cámara en la pantalla de bienvenida de DJI GO 4.

Vista de cámara



1. Sistema Estado

: Este icono indica el estado de vuelo del avión y varios mensajes de advertencia.

2. Detección de obstáculos Estado

: Las barras rojas se muestran cuando los obstáculos están cerca de la aeronave. Las barras anaranjadas se visualizan cuando los obstáculos están en el rango de detección.

3. Nivel de la batería Indicador

: El indicador de nivel de batería proporciona una pantalla dinámica del nivel de la batería. Las áreas de color en el indicador de nivel de batería representan los niveles de potencia necesarios para llevar a cabo funciones diferentes.

4. Vuelo Modo

: La etiqueta próxima a este icono indica el modo de vuelo actual. El icono de configuración (Mc) (controlador principal) permite configurar los ajustes de vuelo. Estos ajustes permiten modificar los límites de vuelo y los valores de ganancia de conjunto.

5. Cámara Parámetros



Muestra los parámetros de configuración de la cámara y la capacidad de la tarjeta micro SD.

6. Gps Señal Fuerza

: Muestra el nivel actual de la señal de fuerza de GPS. Las barras blancas indican una fuerza de GPS adecuada.

7. Sistema de visión delantera Estado

: El icono de este botón permite activar o desactivar las características proporcionadas por el sistema de visión delantera.

8. Mando a distancia Señal

: Este icono muestra la intensidad de la señal del mando a distancia. El icono parpadeará cuando se detecte interferencia durante el vuelo. Cuando hay sonidos de advertencia adicionales en el DJI GO 4, significa que la interferencia no afectará a la operación y la experiencia general de vuelo.

9. Hd Video Enlace Señal Fuerza

: Este icono muestra la fuerza de la conexión de enlace descendente de vídeo entre el avión y el mando a distancia. El icono parpadeará cuando se detecte interferencia durante el vuelo. Cuando hay sonidos de advertencia adicionales en el DJI GO 4, significa que la interferencia no afectará a la operación y la experiencia general de vuelo.

10. Batería Nivel

 61%: Este icono muestra el nivel actual de la batería. Toque para ver el menú de información de la batería, establezca los distintos umbrales de advertencia de la batería y vea el historial de advertencias de la batería.

11. Botón de enfoque/medición

: Toque para cambiar entre el modo de enfoque y de medición. Toque para seleccionar un objeto para enfocar o medición. El enfoque continuo se activa automáticamente de acuerdo con el estado del avión.

y la cámara después de activar el enfoque automático.

12. Configuración general

●●● : Grifo Para introducir configuración general menú para configurar métricas, habilitar retransmisión en vivo, Mostrar Vuelo Rutas Y Así En.

13. Exposición automática Cerradura

🔒 Ae : Toque para bloquear el valor de exposición.

14. Deslizador gimbal

⊖ ⊕ : Muestra el tono del cardán.

15. Foto/vídeo Botón

🔄 : Grifo Para Interruptor Entre Foto Y Video Grabación Modos.

16. Disparar/grabar Botón

⦿ / ● : Grifo Para Empezar Disparos Fotos O Grabación Video.

17. Cámara Configuración

📷 : Grifo Para Establecer Iso Obturador Y Coche Exposición Valores De Lla Cámara.

18. Reproducción

▶ : Grifo Para Entrar Lla Reproducción Página y vista previa de fotos Y Videos Como Pronto Como son Capturado.

19. Vuelo Telemetría

D 30M : Distancia entre el avión y el punto de inicio.

H 10,0M : Altura desde el suelo.

Hs 10,0M/s : Velocidad horizontal de la aeronave.

Vs 2,0M/s : Velocidad vertical de los aviones.

20. Mapa



Grifo Para Vista Mapa.

21. Vuelo inteligente Modo

🏠 : Grifo Para Seleccione Inteligente Vuelo Modo.

22. Inteligente Rth

🏠 : Iniciar Rth Casa Procedimiento. Grifo Para Hve Lla Avión Volver Para Lla Última Grabado Casa Punto.

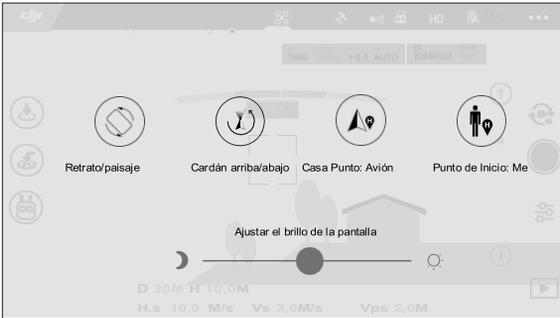
23. Coche Despegue/aterrizaje

🚀 / 🛬 : Grifo Para Iniciar Coche Despegue O Aterrizaje.

24. Atrás

DJI : Grifo Este Icono Para Volver Para Lla Principal Menú.

Deslice a la izquierda en la vista de cámara para entrar en el menú que se muestra a continuación.



Aplicación DJI

Retrato/paisaje

Cambia al modo retrato tocando el ícono.

Gimbal arriba/abajo

Toque el icono para apuntar la cámara hacia abajo o hacia adelante.

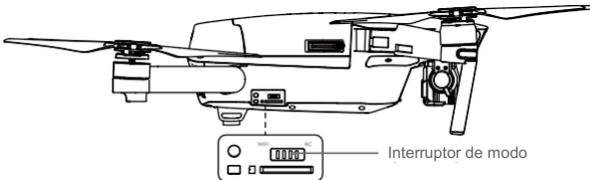
Punto de inicio

Utilice la ubicación de la aeronave o el control remoto como punto de inicio.

Uso de dispositivos móviles para controlar aeronaves

Aparte De Usando Lla controlador remoto incluido, puede utilizar el Conexión Wi-Fi En Lla dispositivo móvil Para Control Lla Avión. Seguir Lla Instrucciones Abajo Para Aprender Cómo Para Control Lla Avión Sobre Wi-Fi gratuita.

1. Poder apagado Lla Avión Entonces Alternar Lla Control Modo Interruptor Para Lla "Wi-Fi" Posición.



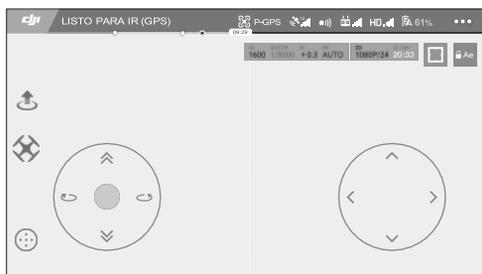
2. Poder En Lla Avión.
3. Gire En Su Wi-Fi del dispositivo móvil Y Entrar Lla Se muestra la contraseña de Wi-Fi En Lla Frente Brazo Para conectarse a Lla Mavic Red.
4. Grifo  Icono Para despegar el aeronave automáticamente. Grifo En Lla Pantalla y utilice el Joysticks virtuales para navegar Lla Avión.



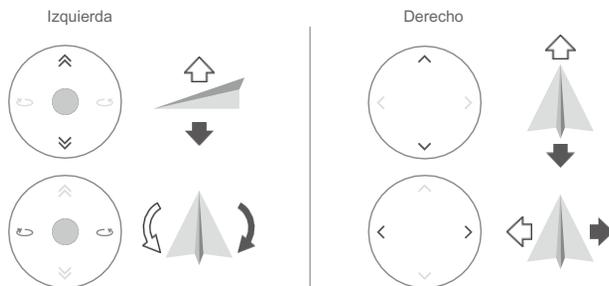
- Lanzamiento el DJI GO 4 aplicación y toque el icono En la parte superior Derecho De Su Pantalla luego escanee el Wi-Fi QR Código En La Frente Brazo Para iniciar la conexión. Tenga en cuenta que esta Característica Es Disponible En Undispositivos droides.
- Cuando se utiliza Wi-Fi en un área amplia y abierta sin interferencias electromagnéticas, Transmisión Distancia Es aproximadamente 262ft (80m) en un Altitud De los 164 pies (50m). La Máximo Vuelo Velocidad Es 9mph (14kph), velocidad máxima de ascenso Es 2m/s y Máximo velocidad de descenso Es 1m/s.
- La frecuencia Wi-Fi de su dispositivo móvil puede establecerse en 2,4 GHz (por defecto) o 5GHz. En Apoyado Dispositivos Establecer Wi-Fi Para 5GHz Para Menos Interferencia.
- Pulse y mantenga pulsado el botón de vinculación Para 5 Segundos O Más Para Establecer Contraseña de Wi-Fi Y Ssid. Pulse Y Liberación Para Resto Lla Transmisión Frecuencia Para 2,4 Ghz.
- Uso del modo Wi-Fi en un área abierta amplia con menos interferencia electromagnética. Si el Wi-Fi es gravemente afectadas por la interferencia electromagnética, utilice el controlador para volar su aeronave en su lugar.

Uso de joysticks virtuales

Asegúrese de que el dispositivo móvil se ha conectado a la aeronave antes de utilizar los joysticks virtuales. Las ilustraciones siguientes se basan en el modo 2 (Stick izquierdo como acelerador).



Joysticks virtuales GUI



Mueva el avión hacia arriba, hacia abajo o gire a la izquierda o a la derecha pulsando la mitad izquierda del Pantalla. Mueva el los aviones delanteros, hacia atrás O Gire Para la izquierda O Derecho Por Presionar En Lla Derecho Mitad De Lla Pantalla.

Grifo En Lla " " Botón Para Permitir O Desactivar Virtual Joysticks.

El área más allá del ciclo blanco también responde a los comandos de control.

Editor

Un editor de vídeo inteligente está integrado en la aplicación DJI GO 4. Después de grabar varios clips de vídeo y descargarlos en su dispositivo móvil, vaya a editor en la pantalla de inicio. A continuación, puede seleccionar un Plantilla Y Un número especificado De clips que Son Automáticamente combinado Para Crear Un Corto Película Que enlata Ser compartido inmediatamente.

SkyPixel

Visualiza y comparte las fotos y vídeos en la página de SkyPixel.

Me

Si ya tienes una cuenta de DJI, podrás participar en las discusiones del foro y compartir tu creación con la comunidad.

Vuelo

Esta sección describe las prácticas de vuelo seguras y las restricciones de vuelo.

Vuelo

Una vez preparación previa al vuelo Es Completa Lo es Recomienda que usas el vuelo Simulador En el DJI Ir 4 Aplicación Para perfeccionar su vuelo Habilidades Y Práctica Volando Forma segura. Asegurar que todos los vuelos son Llevado fuera en un área abierta.

Entorno de vuelo Requisitos

1. De No utilice el Avión En condiciones climáticas severas. Estos incluyen Viento velocidades superiores a 10 m/s, nieve, lluvia y Se.
2. Volar En Abierto Áreas. Alto Estructuras Y grandes estructuras metálicas Puede Afectan Lla Precisión De Lla brújula a bordo y GPS Sistema.
3. Evitar Obstáculos Multitudes Alta Voltaje Poder Líneas Árboles Y Cuerpos De Agua.
4. Minimizar la interferencia Por evitando áreas con alta Niveles De electromagnetismo, incluyendo Base Estaciones Y transmisión de radio Torres.
5. Avión Y rendimiento de la batería Es Asunto Para factores ambientales Tal Como Aire Densidad Y Temperatura. Ser Muy Cuidado al volar En altitudes mayores Que 16404 Pies (5000 metros) por encima Mar Nivel Como el rendimiento De Lla Batería Y Avión Puede Ser Afectados.
6. Lla Mavic Para No Uso P-modo withiN Lla Polar Áreas.

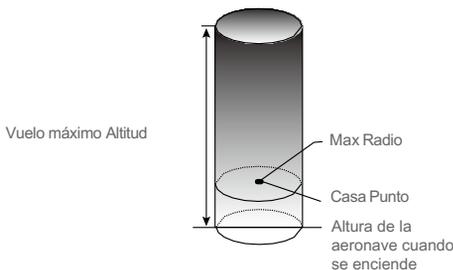
Límites de vuelo y exclusión aérea Áreas

Todos los operadores aéreos no tripulados (UAV) deben respetar Por Todos Reglamentos Establecer Adelante Por agencias gubernamentales y reguladoras, incluyendo la OACI y la FAA. Para razones de seguridad, los vuelos son Limitada Por predeterminado, que ayuda a los usuarios a operar Este producto de forma segura Y Legalmente. Las limitaciones de vuelo incluyen límites de altura, límites de distancia, Y Zonas de exclusión aérea.

Cuando se opera en modo P, los límites de altura, los límites de distancia y las zonas de exclusión gestionar la seguridad de los vuelos.

Altitud máxima de vuelo y límites de radio

Los límites máximos de altitud y radio de vuelo se pueden cambiar en la aplicación DJI GO 4. tenga en cuenta que el Máximo Vuelo altitud no puede exceder 1640 pies (500 metros). En Acuerdo Con Estos ajustes, su Mavic Pro se volar en un cilindro restringido, Como se muestra BeloEn:



Gps Señal Fuerte		Parpadeando Verde	
	Límites de vuelo	Aplicación DJI GO 4	Indicador de estado de la aeronave
Altitud máxima de vuelo	La altitud de la aeronave no puede exceder el valor especificado.	ADVERTENCIA : límite de altura alcanzado.	Ninguno.
Radio máx.	Distancia de vuelo Debe Ser Dentro el máximo Radio.	ADVERTENCIA: límite de distancia alcanzado.	Rápido Rojo Parpadear Cuando Cerca Para Lla límite máximo de radio.



Señal GPS débil		Amarillo parpadeante	
	Límites de vuelo	Aplicación DJI GO 4	Indicador de estado de la aeronave
Altitud máxima de vuelo	Altura Es Restringido a 16 Pies (5 metros) Cuando el GPS señal es débil y Sistema de visión descendente Es Activado. Altura Es restringido a 98 pies (30 metros) Cuando el Señal GPS Es débil y Sistema de visión descendente Es Inactivada.	ADVERTENCIA: límite de altura alcanzado.	Ninguno.
Radio máx.	Sin límites		

Vuelo

Si el avión vuela fuera del límite, todavía se puede controlar el avión, pero no se puede volar más lejos.



- Si el avión vuela fuera del radio máximo, volará hacia atrás dentro del rango automáticamente cuando la señal GPS es Fuerte.
- Para Purorazones, por favor De No Volar Cerca Para aeropuertos, autopistas, estaciones ferroviarias, líneas ferroviarias, Ciudad Centros O otras áreas sensibles. Vuela el Avión Sólo

Dentro su línea De Vista.

Zonas de exclusión aérea

Todas las zonas de exclusión aérea se enumeran en el sitio web oficial de DJI en <http://www.DJI.com/flysafe/no-fly>. Las zonas de exclusión aérea se dividen en aeropuertos y zonas restringidas. Los aeropuertos incluyen los principales aeropuertos y el vuelo FIEaeronaes tripuladas operan a altitudes bajas. Las áreas restringidas incluyen líneas fronterizas entre países o Instituto sensible.

Comprobaciones Lista

1. Control remoto, batería de vuelo inteligente, Y dispositivo móvil Soncompletamente cargada.
2. Hélices Son MoUnited States correctamente Y Firmemente.
3. Micro Sd Tarjeta Hsa Sido Insertado Si Necesario.

4. Cardán Es Funcionamiento Normalmente.

5. Motores enlatar Empezar y son Funcionamiento Normalmente.

6. Lla Dji Ir 4 Aplicación Es Exitosamente Conectado Para Lla Avión.

7. Asegurar Que Lla Sensores Para Lla Adelante Y Hacia abajo Visión Sistema Son Limpio.

Calibrando el Brújula

Sólo Calibrar Lla Brújula Cuando el DJI GO 4 Aplicación O Lla indicador de estado de indicación que hacer Así. Observar Lla las siguientes reglas Cuando Calibración Su Brújula:

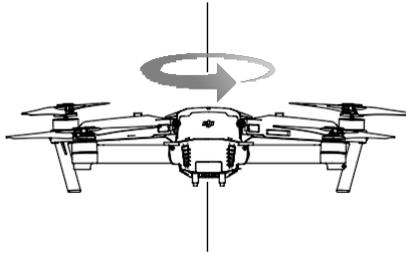


- De No Calibrar Su brújula donde hay es un Oportunidad De interferencia magnética fuerte, Como magnetita, estructuras de estacionamiento, Y refuerzos de acero Subterráneo.
- NO lleve consigo materiales ferromagnéticos durante la calibración, como teléfonos celulares.
- El DJI GO 4 aplicación se Pronto que Para Resolver Lla Brújula Problema Si Lla Brújula Es afectada por una fuerte interferencia después de la calibración Es Completa. Seguir Lla instrucciones que se solicitan Para resolver el problema de la brújula.

Procedimientos de calibración

Elija un área abierta para llevar a cabo los siguientes procedimientos.

1. Grifo Lla Avión Estados Bar En Lla Aplicación Y Seleccione "Calibrar", Entonces Seguir Lla en pantalla Instrucciones.
2. Sostenga el aeronave horizontalmente Y Gire 360 Grados. Lla Indicadores de estado de las aeronaves se Pantalla Un verde fijo Luz.



3. Sostenga el aeronave verticalmente, con la nariz apuntando hacia abajo, Y Gire es 360 grados alrededor Lla eje central.



4. Volver a calibrar Lla Avión Si Lla Avión Estado Indicadores Parpadear Rojo.



• Si Lla Indicador de estado de la aeronave parpadea rojo y amarillo después Lla procedimiento de calibración, Mover su aeronave Para a Diverso Ubicación Y Tratar Otra vez.



• De No Calibrar Lla Brújula Cerca objetos metálicos Tal como un puente del metal, coches, andamios. Si Lla indicador de estado de la aeronave Es Parpadeando rojo y amarillo alternativamente después de colocar Lla aeronaves en Lla Tierra Lla Brújula Hsa interferencia magnética detectada. Cambiar Su Ubicación.

Coche Takeoff y auto Aterrizaje

Despegue automático

Utilizar auto Despegue Sólo Si Lla Indicadores de estado de las aeronaves Son parpadeando en verde. Seguir Lla pasos a continuación Para Uso Lla Coche función de despegue:

1. Lanzamiento Lla Dji Ir 4 Aplicación Y Entrar Cámara Página.
2. Completa Todos Pasos En Lla pre-vueloLista.
3. Grifo  ", Y Confirmar Que Condiciones Son Seguro Para Vuelo. Deslice Lla Icono Para Confirmar Y Despegue.
4. Avión Toma apagado Y Se cierra En 1,2 Metros Sobre Tierra.



Indicador de estado de la aeronave parpadea rápidamente cuando se utiliza el sistema de visión descendente para Estabilización. Lla Avión se se desplaza automáticamente por debajo 13 Metros. Lo es Recomendado Para esperar hasta que hay Es Suficiente Gps Antes Usando Lla Coche Despegue Característica.

Aterrizaje automático

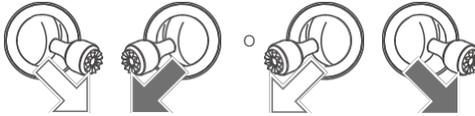
Uso auto-aterrizaje Sólo Si Lla Indicador de estado de la aeronave Es parpadeando en verde. Seguir Lla pasos a continuación Para Uso la función de auto-aterrizaje:

1. Grifo En  , Para Asegurar Lla Aterrizaje Condición Es Ideal. Deslice Para Confirmar.
2. Abortar el proceso de aterrizaje inmediatamente Por Usando Lla  Botón En Lla Pantalla.
3. a. cuando la protección de aterrizaje determina que el suelo es adecuado para aterrizar, el Mavic Pro aterrizará suavemente.
b. Si La protección de aterrizaje determina que el Tierra Es No Conveniente Para Aterrizaje Lla Mavic Pro se Suspende y esperar a que PilotoConfirmación.
c. Si Landing protección Es No Operacional el DJI GO 4 aplicación se Pantalla Un Aviso de aterrizaje Cuando el Mavic Para desciende por debajo 0,5 Metros. Tire hacia abajo En Lla Acelerador O Utilice el auto deslizador de aterrizaje a tierra.
4. Avión aterriza y se apagaAutomáticamente.

Arranque/parada de los motores

Arranque de los motores

Se utiliza un comando de Stick combinado (CSC) para arrancar los motores. Empuje ambos palos a las esquinas interiores o exteriores inferiores para arrancar los motores. Una vez que los motores han comenzado a girar, suelte ambos palos simultáneamente.

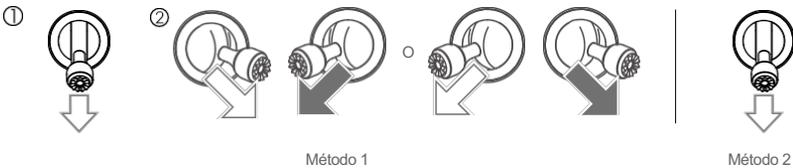


Detener los motores

Hay TWo métodos para detener los motores.

Método 1: Cuando Mavic Pro Hsa Aterrizó empuje hacia la izquierda Palo abajo ①, Entonces Conducta el mismo CSC que Fue Utilizado Para Empezar Lla Motores Como descritos anteriormente ②. Motores se detendrá Inmediatamente. Liberación Ambos palos una vez motores Parada.

Método 2: Cuando el Avión Hsa Aterrizó empuje y sostenga la izquierda se pegue. Lla Motores se detendrá después de tres segundos.



Método 1

Método 2

Detener motores Mid-Flight

Los motores de parada a mitad de vuelo provocarán que el avión h. los motores sólo se pueden detener a mitad de vuelo cuando el controlador de vuelo detecta un error crítico. (Este ajuste se puede cambiar en la aplicación DJI GO 4)

Vuelo Prueba

Procedimientos de despegue/aterrizaje

1. Lugar Lla Avión En Un Abierto Plana Área Con Lla Batería Nivel Indicadores Enfrentando Hacia que.
2. Gire En Lla Remoto Controlador Y Su Móvil Dispositivo Entonces Gire En Lla Inteligente Vuelo Batería.
3. Lanzamiento Lla Dji Ir 4 Aplicación Y Entrar Lla Cámara Página.
4. Esperar Hasta Lla Indicador de aeronave parpadea en verde. Este Significa el hogar Punto Es Grabado Y Lo es Nwo Seguro Para Volar. Si Que Flash Amarillo Lla Casa Punto Hsa No Sido Grabado.
5. Empuje Lla Izquierda Palo hasta Lentamente Para Tomar apagado O Uso Coche Despegue.
6. Disparar Fotos Y Videos Usando Lla DEs Ir 4 Aplicación.
7. Tire hacia abajo de la izquierda Palo Para Descender Lla Avión se Suspender En 1,5 Pies (0,5 m Sobre Lla Tierra Para Sobre 1 Segundo a continuación, mantenga la izquierda Palo En Su posición más baja hasta que Tocar Lla Tierra y el Motores Parada.
8. Gire apagado Lla Inteligente Vuelo Batería Primera Entonces Lla Remoto Controlador.



- Cuando el Estado de la aeronave Indicador parpadea en amarillo rápidamente vuelo, el Avión Hsa Entró Modo failsafe.
 - Un Baja ADVERTENCIA de nivel de batería Es Indicado Por Lla Indicadores de estado de los aviones parpadeando Rojo lenta o rápidamente durante el vuelo.
 - Vea nuestros tutoriales en vídeo para obtener más información de vuelo.
-

Sugerencias y consejos de vídeo

1. Ir a través de la completa pre-lista de verificación de vuelo antes Vuelo.
2. Seleccione el modo de operación de cardán deseado en el DJI GO 4 Aplicación.
3. Solo dispara vídeo al volar en modo P.
4. Siempre vuela en buen tiempo y evitar volar en la lluvia o pesados Viento.
5. Elija la configuración de la cámara que se adapte a sus necesidades. Sincluyen el formato fotográfico y la compensación de la exposición.
6. Realizar pruebas de vuelo para establecer rutas de vuelo y previsualizar Escenas.
7. Empuje los palillos de control suavemente para mantener el movimiento del avión liso y Estable.

Apéndice

Apéndice

Especificaciones

Avión	
Peso	1,62 lbs (734 g)
Peso (incluyendo la cubierta del cardán)	1,64 lbs (743 g)
Dimensiones	83 × 83 × 198 milímetro (doblado)
Longitud del diagonal (excluidas las hélices)	335 mm
Velocidad máxima de ascenso	16,4 (5 m/s) en modo Sport
Velocidad máxima de descenso	9,8 (3 m/s)
Velocidad máxima	40,4 mph (65 kph) en modo Sport sin viento
Techo de servicio máximo sobre el nivel del mar	16404 pies (5000 m)
Tiempo máximo de vuelo	27 minutos (0 viento a una constante 15,5 mph (25 kph))
Tiempo máximo de suspensión	24 minutos (0 viento)
Tiempo promedio de vuelo	21 minutos (vuelo general, 15% de batería izquierda)
Distancia máxima de vuelo	8 mi (13 km, 0 viento)
Temperatura de funcionamiento	32 ° a 104 ° F (0 ° a 40 ° C)
Sistemas de posicionamiento satelital	GPS/GLONASS
Cardán	
Rango controlable	Pitch:-90 ° a + 30 °, rollo: 0 ° o 90 ° (horizontal y verticalmente)
Sistema de visión delantera	
Rango de detección	Rango de medición de precisión: 0,7 m (2 pies) a 15 m (49 pies) Rango detectable: 49 pies (15 m) a 98 pies (30 m)
Entorno operativo	Superficies con patrones claros e iluminación adecuada (lux > 15)
Sistema de visión descendente	
Rango de velocidad	≤ 22,4 mph (36 kph) a 6,6 pies (2 m) sobre el suelo
Rango de altitud	1-43 pies (0,3-13 m)
Rango de funcionamiento	1-43 pies (0,3-13 m)
Entorno operativo	Superficies Con a Claro Patrones Y Adecuada Iluminación (Lux > 15)
Cámara	
Sensor	pixeles efectivos CMOS 1/2.3 " : 2 megapíxeles (Píxeles totales: 12,71 M)
Lente	78,8 ° FOV, 28 mm (equivalente en formato de 35 mm) f/2,2 Distorsión < 1,5% enfoque de 0,5 m a ∞
Rango ISO	100-3200 (vídeo), 100-1600 (foto)
Velocidad de obturación electrónica	8 s a 1/8000 s
Tamaño máximo de la imagen	4000 × 3000

Modos de fotografía fija

Solo tiro

Dísparos en ráfaga: 3/5/7 marcos
de exposición automática

horquillado (AEB):

3/5 marcos con corchetes a 0,7 EV

intervalo de sesgo

Hdr

Modos de grabación de vídeo	C4K: 4096 × 2160 24p, 4K: 3840 × 2160 24/25/30P 2.7 K: 2720 × 1530 24/25/30P FHD: 1920 × 1080 24/25/30/48/50/60/96P HD: 1280 × 720 24/25/30/48/50/60/120P
Bitrate de almacenamiento de vídeo	60 Mbps
Sistemas de archivos soportados	FAT32 (≤ 32 GB), exFAT (> 32GB)
Foto	JPEG, DNG
Vídeo	MP4, MOV (MPEG-4 AVC/H. 264)
Formatos de tarjetas de memoria	Microsd™. Capacidad máxima: 64GB clase 10 o UHS-1

Mando a distancia	
Frecuencia de funcionamiento	2,400 GHz a 2,4835 GHz
Distancia máxima de transmisión	Cumple con la FCC: 4,3 mi (7 km); Cumple con CE: 2,5 mi (4 km) Sin obstrucciones y sin interferencias.
Temperatura de funcionamiento	32 ° a 104 ° F (0 ° a 40 ° C)
Batería	2970 mAh
Potencia del transmisor (EIRP)	FCC: ≤ 26 dBm; CE: ≤ 20 dBm
Voltaje de funcionamiento	950 mA @ 3,7 V
Tamaño de dispositivo móvil admitido	Grosor soportado: 6,5-8,5 mm, longitud máxima: 160 mm tipos de puertos USB soportados: Lightning, micro USB (tipo B), USB tipo C™
Cargador	
Voltaje	13,05, en
Potencia nominal	50 en
Batería de vuelo inteligente	
Capacidad	3830 mAh
Voltaje	11,4, en
Tipo de batería	LiPo 3S
Energía	43,6 WH
Peso neto	Aprox. 0,5 lbs (240 g)
Temperatura de funcionamiento	41 ° a 104 ° F (5 ° a 40 ° C)
Max. Energía de carga	100 en

Firmware Actualizaciones

Utilice la aplicación DJI Assistant 2 o DJI GO 4 para actualizar las aeronaves y el mando a distancia.

Uso de la aplicación DJI GO 4

Conecte el mando a distancia y la aplicación DJI GO 4, se le recordará si hay una nueva actualización de firmware disponible. Para empezar a actualizar, conecta tu móvil dde Internet y siga las instrucciones que aparecen en pantalla.

Uso de DJI Assistant 2

Uso LLa Dji Asistente 2 Para Actualización LLa Firmware Para LLa Remoto Controlador Y LLa Avión Simultáneamente. Siga las instrucciones a continuación para actualizar el firmware a través de DJI Assistant 2:

1. Con el mando a distancia y el aeronave accionada apagado Conectar LLa mando a distancia Para LLa ordenador a través de LLa Carga Puerto Usando a Micro Usb Cable.
2. Poder En LLa mando a distancia Y Avión.
3. Lanzamiento Dji Asistente 2 Y Login Con Su Dji Cuenta.
4. Seleccione "Mavic Para Y Haga clic En LLa "Firmware Actualizaciones En LLa Izquierda Panel.
5. Seleccione LLa Firmware Versión Que que Deseo Para Actualización.
6. Esperar Para LLa Firmware Para Ser Descargó Y Firmware Actualización se Empezar Automáticamente.
7. Reiniciar LLa Avión Y LLa Remoto Controlador Después LLa Firmware Actualización Es Completa.



- LLa Remoto Controlador Y LLa Avión enlatar También Ser Actualizado Separadamente.
- Si que Conectar LLa Avión Para LLa Computadora a través de la micro de la aeronave Usb Puerto sólo se puede para actualizar LLa firmware de la aeronave.



- El firmware Actualización tomará Alrededor 15 Minutos. Lo es Normal que el Cardán Va indicador de estado de la aeronave parpadea anormalmente y THY aviones se reinicia. Por favor Esperar pacientemente hasta LLa Actualización Es Completa.
- Asegúrese de que el ordenador tenga acceso a
- Internet. Asegúrese de que las baterías tengan al menos 50% de potencia.
- No desconecte la aeronave del ordenador durante la actualización del firmware.

Modo de vuelo inteligente

El modo de vuelo inteligente incluye bloqueo del curso, bloqueo del hogar, punto de interés (POI), Sígueme y Características de waypoints Para ayudar a los usuarios Para crear brotes profesionales durante el vuelo. Curso Trabe y Casa El bloqueo de puntos ayuda Para Cerradura LLa Orientación De Avión Así Que LLa Usuario enlatar centrarse más En otras operaciones. El modo de punto de interés, Sígueme y waypoints permite que las aeronaves vuelen automáticamente de acuerdo con las maniobras de vuelo preestablecidas.

Bloqueo del curso	Bloquee la dirección de la nariz actual como dirección. El avión se moverá en las direcciones bloqueadas independientemente de su orientación (ángulo de guiñada).
Cerradura casera	Tire del palo de pitch hacia atrás para mover el avión hacia su punto de inicio grabado.
Punto de interés	El avión orbitará alrededor del sujeto automáticamente para permitir que el operador pueda centrarse más en encuadrar su sesión sobre el tema en el punto de interés.
Sígueme	Se crea una Tether virtual entre la aeronave y el dispositivo móvil para que LLa AIRCBalsa enlatar Pista Su Movimiento Como que Mover. Tenga en cuenta que Seguir Me el rendimiento está sujeto Para el GPS Precisión En LLa dispositivo móvil.
Waypoints	Registre una trayectoria de vuelo, entonces el avión volará a lo largo del mismo camino repetidamente mientras que usted controla la cámara y la orientación. La ruta de vuelo se puede guardar y volver a aplicar en el futuro.

Mavic Pro Manual del

Activar modo de vuelo múltiple Por Lanzamiento la aplicación DJI GO 4 > Cámara VidaEn >  > Modo de vuelo múltiple
antes de usar el modo de vuelo inteligente por primera vez.

Menú de pantalla LCD del controlador remoto Información

Estado del mando a distancia	
BAT XX PCT	Nivel de batería del mando a distancia.
APAGADO	El mando a distancia está apagando.
CARGA	El mando a distancia se está cargando.
USB ENCHUFADO	Mavic Pro se ha conectado a un ordenador.
FC U-DISK	El controlador de vuelo está leyendo datos.
Actualizar	Actualizar.
Vinculante	La aeronave es vinculante con el mando a distancia.
Antes del vuelo	
CONEXIÓN	El mando a distancia se conecta a la aeronave.
SYS INITING	El sistema está iniciando.
LISTO PARA IR	Listo para despegar.
Modo de vuelo	
Principiante	En el modo principiante.
MODO GPS	En modo P-GPS.
MODO OPTI	En modo P-OPTI.
MODO actos	En modo P-ATTI.
MODO SPORT	En modo Sport.
Estado del vuelo	
DESPEGAR	Despedo.
Aterrizaje	Aterrizaje.
IR A CASA	Volviendo a casa.
No GOHOME	Volviendo a casa.
ATERRIZAJE DE NAV	Aterrizaje.
MAX ALT.	La aeronave ha alcanzado la altitud máxima.
RADIO MÁX.	La aeronave ha alcanzado el radio máximo.
Obstáculo	Obstáculo detectado.
NO FLY ZONE	La aeronave está en una zona sin mosca.
Estado del modo de vuelo inteligente	
Tripode	En modo trípode.
ACTIVETRACK	Uso de ActiveTrack.
TAP FLY	Uso de TapFly.
BLOQUEO DEL CURSO	En el modo de bloqueo del curso
CERRADURA CASERA	En modo de bloqueo de inicio
Entonces modas	En modo de punto de interés
PUNTO DE LA MANERA	En el modo waypoints.
Sígueme	En modo Sígueme.
Campo	En modo de seguimiento del terreno.
Información de error y disminución del sistema	
SYS ADVERTENCIA + COMPROBAR APLICACIÓN	ADVERTENCIA del sistema. Consulte la aplicación DJI GO 4 para obtener más información.
APLICACIÓN NO ACTIVADA + CHECK	Aeronaves no activadas. Consulte la aplicación DJI GO 4 para obtener más información.
MAG intere + CHECK APP	Error de brújula. Consulte la aplicación DJI GO 4 para obtener más información.
BATERÍA ERR + CHECK APP	Error de la batería. Consulte la aplicación DJI GO 4 para obtener más información.
APLICACIÓN SD ERR + CHECK	Error de tarjeta micro SD. Consulte la aplicación DJI GO 4 para obtener más información.

Mavic Pro Manual del

Calibración	IMU calibración/no reinicio de la aeronave después de la calibración Completa.
-------------	---

STICK ERR + RE-CTR STCK	La palanca de control no está centrada. Re-centrar.
RUEDA ERR + RE-CTR WHEL	El dial izquierdo en el mando a distancia no está centrado. Re-centrar.
STICK ERR	Error de Stick de control. Calibre los sticks de control en la aplicación DJI GO 4.
MECH ERR	Error del controlador remoto. Calibre el mando a distancia en la aplicación DJI GO 4. Si este problema persiste, póngase en contacto con el soporte de DJI.
PALILLO EMI3 + AUTO RTH	Los sticks de control están experimentando interferencias electromagnéticas graves y no pueden funcionar. El avión se la urna a casa y aterrizar inmediatamente.
STICK EMI2 + MANUAL RTH	Los sticks de control están experimentando interferencias electromagnéticas y pueden no funcionar. Utilice Smart RTH y aterrice el avión lo antes posible.
STICK EMI1	Los sticks de control están experimentando ligeras interferencias electromagnéticas, vuelan el avión a otra locatioN.
SD FULL	La tarjeta micro SD está llena.
NO CERRAR	No hay hélices conectadas.
BAT TEMP HI	La batería de vuelo inteligente está demasiado caliente.
BATERÍA ERR	Error de la batería de vuelo inteligente.
BAT TEMP LO	La batería de vuelo inteligente está demasiado fría.
BATERÍA BAJA	Batería de vuelo inteligente de batería baja.
RC LOW BAT	Batería baja del regulador alejado.
NO RC SIGNL	Señal de control remoto perdida.
RC TEMP HI	Controlador remoto demasiado caliente.
NO RTH	Las aeronaves no pueden regresar a casa.

Información post-venta

Visite las siguientes páginas para obtener más información sobre la política de posventa y la garantía:

1. Política de posventa: <http://www.DJI.com/service>
2. Política de reembolso: <http://www.DJI.com/service/Refund-Return>
3. Pagado Servicio de reparaciones: <http://www.DJI.com/service/Repair-Service>
4. Servicio de garantía: <http://www.DJI.com/service/Warranty-Service>

Soporte de DJI
<http://www.DJI.com/support>

Este contenido está sujeto a cambios.

Descargue la última versión de
<http://www.DJI.com/Mavic>



Si tiene alguna pregunta sobre este documento, comuníquese con DJI
enviando un mensaje a DocSupport@dji.com.

Mavic™ es una marca comercial de DJI.
Copyright © 2017 DJI todos los derechos reservados.