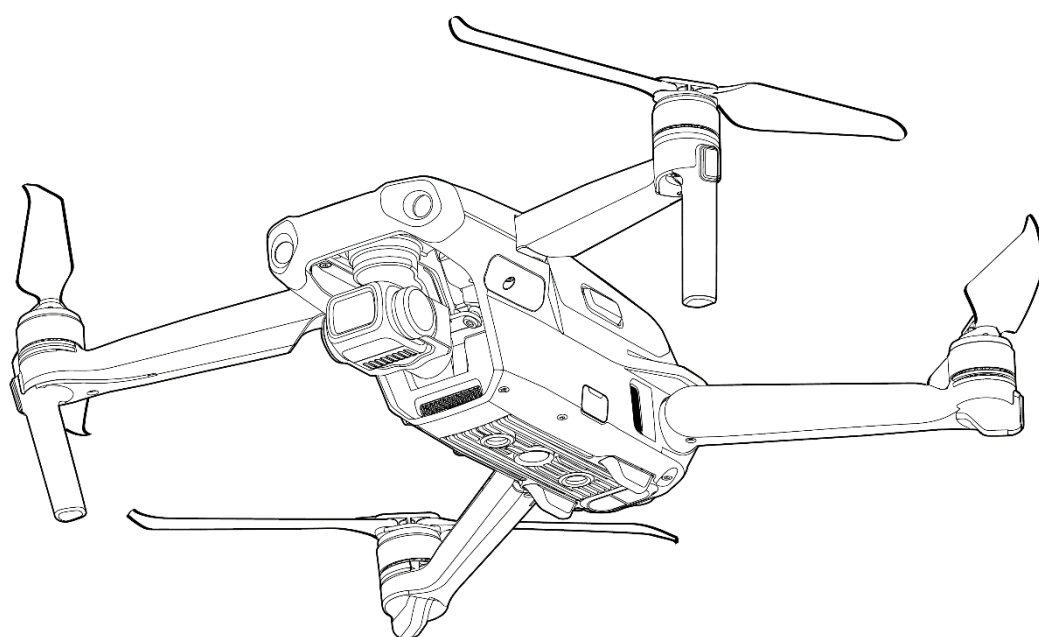


MAVIC AIR 2

Hướng dẫn sử dụng v1.2

2020.06





Tìm kiếm từ khóa

Tìm kiếm các từ khóa như “pin” và “cài đặt” để tìm chủ đề. Nếu bạn đang sử dụng Adobe Acrobat Reader để đọc tài liệu này, nhấn Ctrl + F trên Windows hoặc Command + F trên Mac để bắt đầu tìm kiếm.



Điều hướng đến một chủ đề

Xem danh sách đầy đủ các chủ đề trong mục lục. Nhấp vào một chủ đề để điều hướng đến phần đó.



In tài liệu này

Tài liệu này hỗ trợ in độ phân giải cao.

Sử dụng sách hướng dẫn

Chú thích

⊘ Cảnh báo

⚠ Quan trọng

💡 Gợi ý và lời khuyên

📖 Tài liệu tham khảo

Đọc trước chuyến bay đầu tiên

Đọc các tài liệu sau đây trước khi sử dụng DJI™ MAVIC™ Air 2:

1. Trong hộp & Hướng dẫn An toàn và Miễn trừ trách nhiệm
2. Hướng dẫn bắt đầu nhanh
3. Hướng dẫn sử dụng

Chúng tôi khuyên bạn nên xem tất cả các video hướng dẫn trên trang DJI chính thức và đọc Hướng dẫn Miễn trừ trách nhiệm và An toàn trước khi sử dụng lần đầu tiên. Chuẩn bị cho chuyến bay đầu tiên của bạn bằng việc xem Hướng dẫn bắt đầu nhanh và tham khảo sổ tay Hướng dẫn sử dụng này để biết thêm thông tin.

Video hướng dẫn

Đi đến địa chỉ dưới đây hoặc quét mã QR để xem các video hướng dẫn Mavic Air 2, trong đó chứng minh làm thế nào để sử dụng Mavic Air 2 một cách an toàn:

<http://www.dji.com/mavic-air-2/video>



Tải về ứng dụng DJI Fly

Đảm bảo sử dụng DJI Fly trong suốt chuyến bay. Quét mã QR ở bên phải để tải xuống phiên bản mới nhất.

Phiên bản Android của DJI Fly tương thích với Android v6.0 và mới hơn. Phiên bản iOS của DJI Fly tương thích với iOS v10.0.2 và mới hơn.

Để tăng độ an toàn, chuyến bay bị hạn chế ở độ cao 30m và tầm hoạt động 50m khi chưa kết nối hoặc đăng nhập vào ứng dụng trong suốt chuyến bay. Điều này áp dụng cho DJI Fly và tất cả các ứng dụng tương thích với máy bay DJI.



Tải DJI Assistant 2 cho Mavic

Tải DJI Assistant 2 cho Mavic tại <http://www.DJI.com/mavic-Air-2/Downloads>

- ⚠ • Nhiệt độ hoạt động của sản phẩm này là -10°C đến 40°C. Nó không đạt tiêu chuẩn nhiệt độ hoạt động cho ứng dụng cấp quân sự (-55°C đến 125°C), được yêu cầu để chịu đựng biến đổi môi trường lớn hơn. Hãy vận hành sản phẩm thích hợp và chỉ dùng cho các ứng dụng mà nó đáp ứng yêu cầu phạm vi nhiệt độ hoạt động của cấp độ đó.

Nội Dung

Sử dụng sách hướng dẫn	5
Chú thích	5
Đọc trước chuyến bay đầu tiên.....	5
Video hướng dẫn	5
Tải về ứng dụng DJI Fly	5
Tải DJI Assistant 2 cho Mavic	5
Giới thiệu sản phẩm	13
Giới thiệu	13
Chuẩn bị máy bay.....	13
Chuẩn bị bộ điều khiển từ xa.....	14
Sơ đồ máy bay	15
Sơ đồ điều khiển từ xa.....	16
Kích hoạt Mavic Air 2	17
Máy bay	21
Chế độ bay	21
Đèn báo trạng thái máy bay	22
Trở về Điểm xuất phát (Return to Home - RTH)	23
RTH Thông minh (Smart RTH).....	23
RTH Pin yếu (Low Battery RTH).....	24
RTH An toàn (Failsafe RTH)	25
Hệ thống thị giác và Hệ thống cảm biến hồng ngoại	27
Phạm vi phát hiện	27
Cân chỉnh Hệ thống thị giác	28
Chế độ bay thông minh.....	30
FocusTrack	30
QuickShots	32
Hyperlapse	34
Hệ thống Hỗ trợ Phi công Nâng cao 3.0	35
Ghi dữ liệu chuyến bay	36
Cánh quạt	36

Gắn cánh quạt.....	37
Tháo cánh quạt	37
Pin máy bay thông minh	38
Tính năng pin.....	38
Sử dụng pin	39
Sạc pin	40
Cơ chế bảo vệ pin.....	41
Lắp pin máy bay thông minh	41
Tháo pin máy bay thông minh	41
Bộ phận chống rung và Camera	42
Giới thiệu Bộ phận chống rung.....	42
Các chế độ hoạt động của Bộ phận chống rung.....	42
Giới thiệu Camera	43
Lưu trữ hình ảnh và video	43
Bộ điều khiển từ xa.....	47
Giới thiệu Bộ điều khiển từ xa	47
Sử dụng Bộ điều khiển từ xa	47
Bật / Tắt nguồn	47
Sạc pin	47
Điều khiển Bộ phận chống rung và Camera.....	48
Điều khiển máy bay	48
Chuyển đổi chế độ bay.....	50
Nút Tạm dừng bay / RTH	50
Nút tùy chỉnh	50
Cảnh báo của điều khiển từ xa.....	51
Vùng truyền sóng tối ưu.....	51
Kết nối bộ điều khiển từ xa	51
Phần mềm DJI Fly.....	55
Trang chủ	55
Học viện	55
Album.....	55
SkyPixel	55
Hồ sơ.....	55

Chế độ xem camera.....	56
1. Chế độ bay	56
2. Thanh trạng thái hệ thống	56
3. Trạng thái hệ thống thị giác tiến và lùi	56
4. Trạng thái GPS.....	56
5. Cường độ tín hiệu đường xuống của video.....	56
6. Mức pin máy bay.....	56
7. Thông tin pin	56
8. Cài đặt hệ thống.....	56
9. Chế độ chụp	58
10. Nút chụp ảnh / quay video	58
11. Phát lại	58
12. Chuyển đổi chế độ máy ảnh	58
13. Định hướng máy bay.....	58
14. Phép đo từ xa chuyển bay	58
15. Bản đồ.....	59
16. Tự động cất cánh / hạ cánh / RTH	59
17. Quay lại	59
Bay	63
Yêu cầu về môi trường bay	63
Các giới hạn khi bay và vùng GEO	63
Giới hạn độ cao và khoảng cách khi bay.....	63
Khi có GPS.....	64
Khi chỉ có Hệ thống thị giác phía dưới khả dụng.....	64
Khu vực GEO	65
Danh sách kiểm tra trước chuyển bay	65
Tự động cất cánh / hạ cánh	65
Tự động cất cánh.....	65
Tự động hạ cánh.....	66
Khởi động / Dừng động cơ	66
Khởi động động cơ	66
Dừng động cơ.....	66
Dừng động cơ giữa chuyển bay	67
Bay thử.....	67

Quy trình cất cánh / hạ cánh	67
Mẹo và gợi ý khi quay video	67
Phụ lục.....	71
Thông số kỹ thuật	71
Hiệu chuẩn La bàn.....	74
Quy trình hiệu chuẩn.....	74
Cập nhật firmware.....	75
Sử dụng DJI Fly.....	75
Sử dụng DJI Assistant 2 cho Mavic.....	75
Thông tin hậu mãi	76

Giới thiệu sản phẩm

Phần này giới thiệu Mavic Air 2 và liệt kê các thành phần của máy bay và bộ điều khiển từ xa.

Giới thiệu sản phẩm

Giới thiệu

DJI Mavic Air 2 có cả Hệ thống cảm biến hồng ngoại và Hệ thống thị giác phía trước, phía sau và phía dưới, cho phép bay lơ lửng, bay trong nhà cũng như ngoài trời và tự động trở về điểm xuất phát (Return to Home – RTH). Việc chụp các bức ảnh phức tạp trở nên dễ dàng với các công nghệ đặc trưng của DJI như Cảm biến Vật cản (Obstacle Sensing) và Hệ thống hỗ trợ phi công nâng cao 3.0 (APAS - Advanced Pilot Assistance System 3.0). Tận hưởng các chế độ Bay thông minh như QuickShots, Panorama và FocusTrack, bao gồm ActiveTrack 3.0, Spotlight 2.0 và Point of Interest 3.0. Với bộ phận chống rung 3 trục ổn định hoàn toàn và máy ảnh cảm biến 1/2", Mavic Air 2 quay video 4K/60fps và chụp ảnh 48 MP. Trong khi đó, tính năng Hyperlapse được cập nhật hỗ trợ timelapse 8K.

Được tích hợp trong bộ điều khiển từ xa là công nghệ truyền dẫn tầm xa Ocusync™ 2.0 của DJI, cung cấp phạm vi truyền tối đa 10 km và hiển thị video từ máy bay đến ứng dụng DJI Fly trên thiết bị di động ở độ phân giải 1080p. Bộ điều khiển từ xa hoạt động ở cả 2 băng tần 2.4 GHz và 5.8 GHz và nó có thể tự động chọn kênh truyền tốt nhất mà không có bất kỳ độ trễ nào. Có thể dễ dàng điều khiển máy bay và camera bằng các nút trên tay cầm.

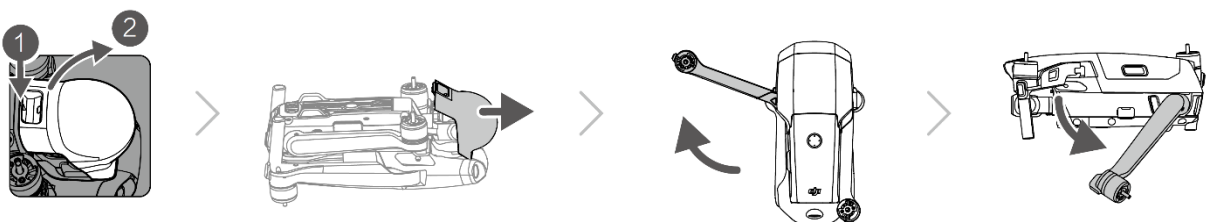
Mavic Air 2 có tốc độ bay tối đa là 68 km/h và thời gian bay tối đa là 34 phút, trong khi thời gian hoạt động tối đa của bộ điều khiển từ xa là 6 giờ.

- ⚠ • Thời gian bay tối đa đã được thử nghiệm trong môi trường không có gió trong khi bay ở tốc độ nhất quán 18 km/h, và tốc độ bay tối đa được thử nghiệm ở độ cao mực nước biển không có gió. Các giá trị này chỉ mang tính chất tham khảo.
- Bộ điều khiển từ xa đạt khoảng cách truyền tối đa (FCC) trong một khu vực rộng mở không có nhiều điện từ ở độ cao khoảng 120 m. Thời gian hoạt động tối đa đã được thử nghiệm trong môi trường phòng thí nghiệm và không sặc thiết bị di động. Giá trị này chỉ mang tính chất tham khảo.
- 5.8 GHz không được hỗ trợ ở một số khu vực. Tuân thủ luật pháp và quy định của địa phương.

Chuẩn bị máy bay

Tất cả các cánh tay máy bay được gấp lại trước khi máy bay được đóng gói. Làm theo các bước dưới đây để mở máy bay.

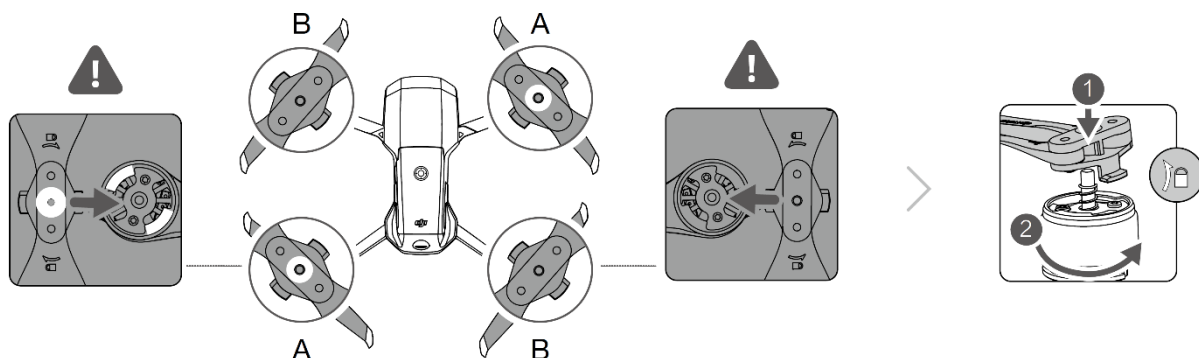
1. Tháo chụp bảo vệ bộ phận chống rung khỏi camera.
2. Mở ra cánh tay phía trước, và sau đó mở cánh tay phía sau.



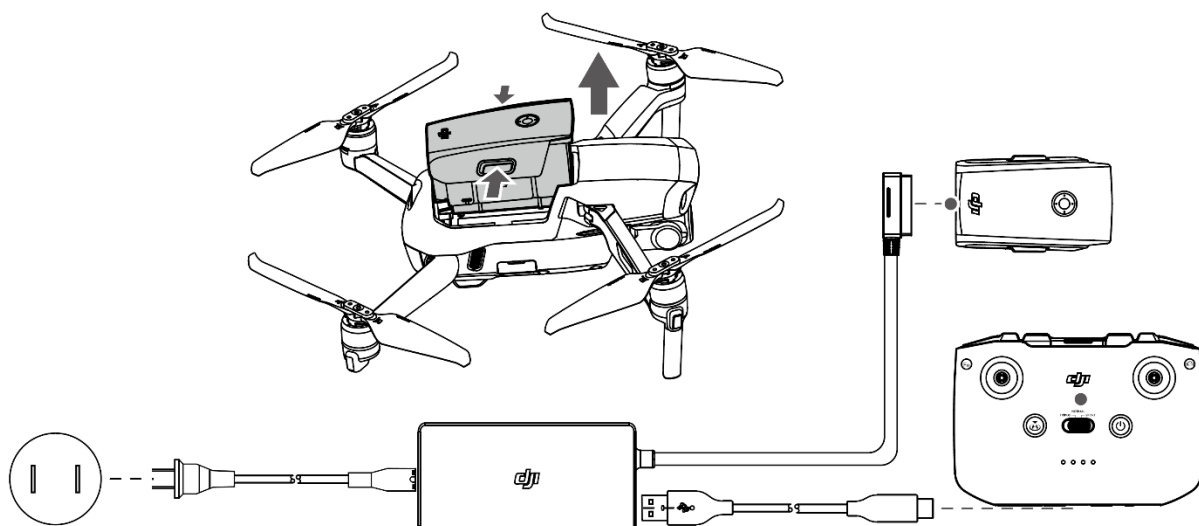
- 💡 • Luôn gắn bảo vệ bộ phận chống rung khi không sử dụng máy bay.

3. Gắn các cánh quạt.

Gắn các cánh quạt được đánh dấu màu trắng vào các động cơ có dấu màu trắng. Nhấn cánh quạt xuống động cơ và quay cho đến khi nó được cố định. Gắn các cánh quạt khác vào động cơ không được đánh dấu. Mở tất cả các cánh chân vịt.



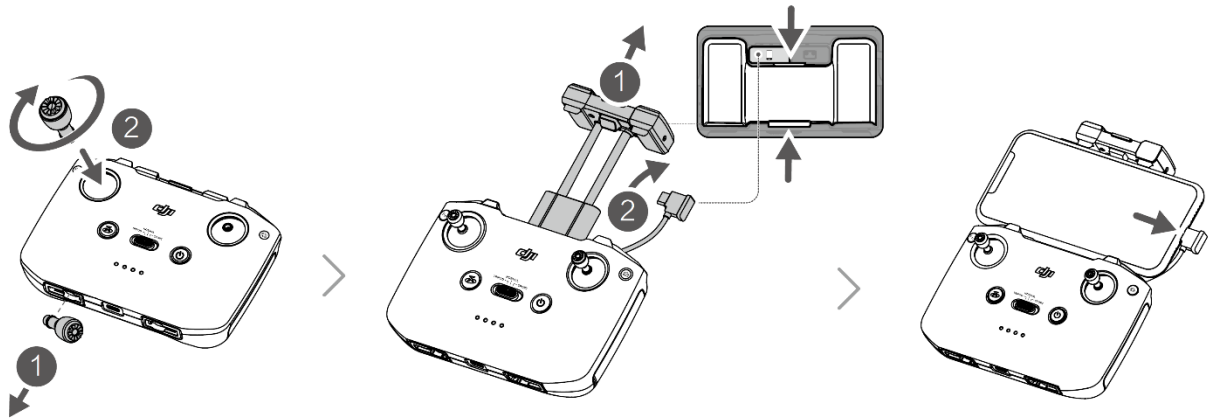
4. Tất cả Pin máy bay thông minh đều ở chế độ ngủ đông trước khi vận chuyển để đảm bảo an toàn. Sử dụng bộ sạc được cung cấp để sạc và kích hoạt Pin máy bay thông minh lần đầu tiên. Mất khoảng 1 giờ 35 phút để sạc đầy pin thông minh.



- ⚠ • Mở ra cánh tay phía trước trước khi mở cánh tay phía sau.
- Hãy chắc chắn rằng chụp bảo vệ bộ phận chống rung được lấy ra và tất cả các cánh tay được mở ra trước khi bật nguồn máy bay. Nếu không, nó có thể ảnh hưởng đến khả năng tự chẩn đoán của máy bay.

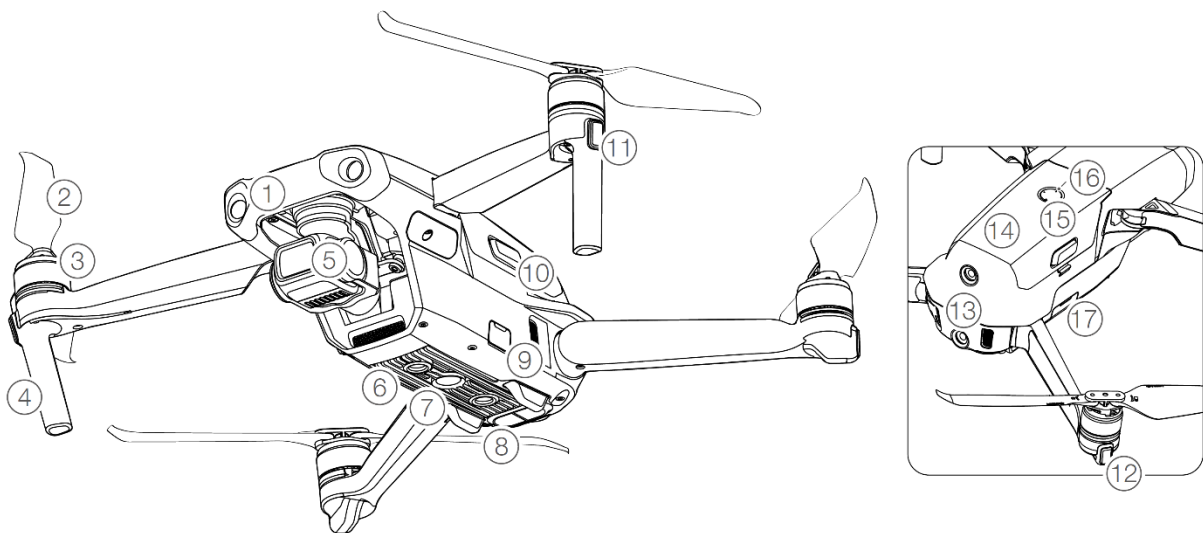
Chuẩn bị bộ điều khiển từ xa

1. Tháo các cần điều khiển khỏi khe lưu trữ trên bộ điều khiển từ xa và vận chúng vào vị trí.
2. Kéo khay kẹp thiết bị di động ra. Chọn cáp điều khiển từ xa thích hợp dựa trên loại thiết bị di động. Cáp kết nối Lightning, cáp Micro USB và cáp USB-C được bao gồm trong hộp. Kết nối đầu cáp có logo điện thoại với thiết bị di động của bạn. Đảm bảo rằng thiết bị di động được bảo mật.



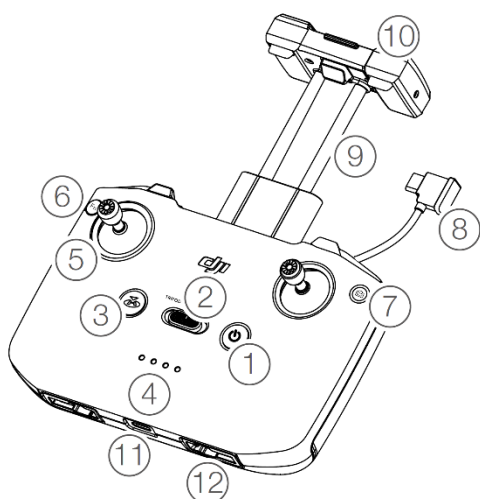
- ⚠ • Nếu lời nhắc kết nối USB xuất hiện khi sử dụng thiết bị di động Android, hãy chọn tùy chọn chỉ để sạc. Nếu không, nó có thể dẫn đến kết nối thất bại.

Sơ đồ máy bay



- | | |
|---|---|
| 1. Hệ thống thị giác phía trước | 10. Khóa pin |
| 2. Cánh quạt | 11. Đèn LED phía trước |
| 3. Động cơ | 12. Đèn chỉ báo tình trạng máy bay |
| 4. Càng đáp (tích hợp ăng-ten) | 13. Hệ thống thị giác phía sau |
| 5. Bộ phận chống rung và camera | 14. Pin máy bay thông minh |
| 6. Hệ thống thị giác phía dưới | 15. Nút nguồn |
| 7. Đèn chiếu sáng hỗ trợ phía dưới | 16. Đèn LED mức pin |
| 8. Cảm biến hồng ngoại | 17. Khe cắm thẻ nhớ microSD |
| 9. Cổng USB-C | |

Sơ đồ điều khiển từ xa



1. Nút nguồn

Nhấn một lần để kiểm tra mức pin hiện tại. Nhấn một lần, sau đó một lần nữa và giữ để bật hoặc tắt bộ điều khiển từ xa.

2. Công tắc chọn chế độ bay

Chuyển đổi giữa chế độ Sport, chế độ Normal và chế độ Tripod. [Xem giải thích ở phần Chế độ bay.](#)

3. Nút tạm dừng bay / trở về điểm xuất phát (RTH – Return to Home)

Nhấn một lần để máy bay phanh và bay lơ lửng tại chỗ (chỉ khi có GPS hoặc hệ thống cảm biến thị giác hoạt động). Nhấn và giữ nút để bắt đầu RTH. Máy bay quay trở lại điểm xuất phát được ghi nhận cuối cùng. Nhấn lại để hủy RTH.

4. Đèn LED mức pin

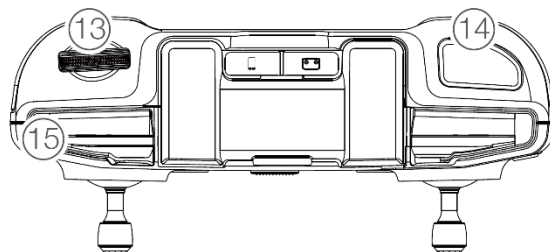
Hiển thị mức pin hiện tại của bộ điều khiển từ xa.

5. Cần điều khiển

Sử dụng các cần điều khiển để điều khiển chuyển động của máy bay. Đặt chế độ điều khiển máy bay trong DJI Fly. Các cần điều khiển có thể tháo rời và dễ dàng cất giữ.

6. Nút tùy chỉnh (Fn)

Nhấn một lần để bật hoặc tắt đèn chiếu sáng hỗ trợ bên dưới. Nhấn hai lần để chỉnh bộ phận chống rung về vị trí trung tâm hoặc xoay bộ phận chống rung xuống 90° (cài đặt mặc định). Nút này có thể được đặt trong ứng dụng DJI Fly.



7. Chuyển đổi chụp ảnh / quay video

Nhấn một lần để chuyển đổi giữa chế độ chụp ảnh và quay video.

8. Cáp điều khiển

Kết nối với thiết bị di động để liên kết video qua cáp điều khiển từ xa. Chọn cáp phù hợp tùy theo thiết bị di động.

9. Kẹp giữ thiết bị di động

Được sử dụng để gắn thiết bị di động một cách an toàn vào bộ điều khiển từ xa.

10. Ăng-ten

Thu phát tín hiệu điều khiển máy bay và tín hiệu video.

11. Cổng USB-C

Dùng để sạc và kết nối bộ điều khiển từ xa với máy tính.

12. Khe gắn cần điều khiển

Khe cắm để lưu trữ các cần điều khiển.

13. Bánh xe chỉnh bộ phận chống rung

Điều khiển độ nghiêng của camera.

14. Nút chụp ảnh / quay video

Nhấn một lần để chụp ảnh / bắt đầu hoặc dừng quay video (tùy thuộc chế độ đang cài đặt trong ứng dụng DJI Fly)

15. Rãnh cắm thiết bị di động

Dùng để cố định và bảo vệ thiết bị di động.

Kích hoạt Mavic Air 2

Mavic Air 2 yêu cầu kích hoạt trước khi sử dụng lần đầu tiên. Sau khi bật nguồn trên máy bay và bộ điều khiển từ xa, hãy làm theo hướng dẫn trên màn hình để kích hoạt Mavic Air 2 sử dụng ứng dụng DJI Fly. Cần có kết nối internet để kích hoạt.

Máy bay

Phần này giới thiệu về điều khiển bay; Hệ thống thị giác phía trước, phía sau và phía dưới (Vision Systems); và Pin máy bay thông minh.

Máy bay

Mavic Air 2 bao gồm bộ điều khiển bay, hệ thống truyền xuống video, hệ thống thị giác, hệ thống cảm biến hồng ngoại, hệ thống đẩy và pin máy bay thông minh.

Chế độ bay

Mavic Air 2 có ba chế độ bay, cộng với chế độ bay thứ tư mà máy bay chuyển sang trong các tình huống nhất định. Có thể chuyển các chế độ trên máy bay thông qua công tắc chế độ bay (Flight Mode) trên bộ điều khiển từ xa.

Chế độ Bình thường (Normal Mode): Máy bay sử dụng GPS và hệ thống thị giác phía trước, phía sau, phía dưới và hệ thống cảm biến hồng ngoại để tự định vị và giữ ổn định. Khi tín hiệu GPS mạnh, máy bay sử dụng GPS để tự định vị và ổn định. Khi GPS yếu và điều kiện ánh sáng đủ, máy bay sử dụng hệ thống thị giác để tự định vị và ổn định. Khi hệ thống thị giác được bật và điều kiện ánh sáng đủ, góc nghiêng khi bay tối đa là 20° và tốc độ bay tối đa là 12m/s.

Chế độ Thể thao (Sport Mode): Ở chế độ Sport, máy bay sử dụng GPS để định vị và phản ứng của máy bay được tối ưu hóa cho sự nhanh nhẹn và tốc độ, giúp máy bay phản ứng với chuyển động của cần điều khiển nhạy hơn. Tốc độ bay tối đa là 19m/s. Cảm biến Vật cản bị tắt ở Chế độ Sport.

Chế độ Chân máy (Tripod Mode): Chế độ Tripod cơ bản dựa trên chế độ Normal nhưng tốc độ bay bị hạn chế, giúp máy bay ổn định hơn trong quá trình chụp ảnh/quay video.

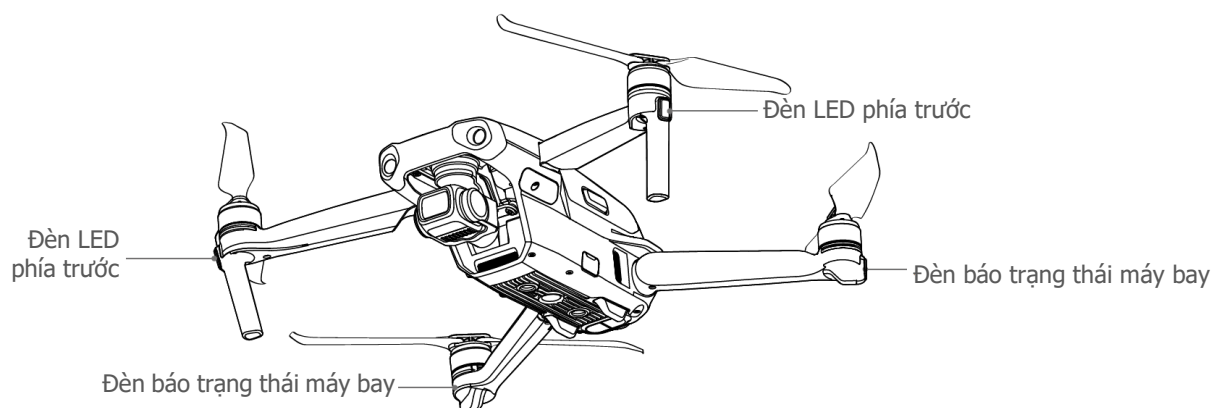
Máy bay tự động chuyển sang chế độ bay tùy chỉnh bằng tay (ATTI) khi hệ thống thị giác không khả dụng hoặc bị tắt và khi tín hiệu GPS yếu hoặc la bàn bị nhiễu. Ở chế độ ATTI, máy bay có thể dễ bị ảnh hưởng bởi môi trường xung quanh hơn. Các yếu tố môi trường như gió có thể dẫn đến chuyển dịch theo phương ngang, có thể gây ra các nguy hiểm, đặc biệt là khi bay trong không gian hạn chế.



- Hệ thống thị giác phía trước và phía sau bị tắt ở chế độ Sport, có nghĩa là máy bay không thể tự động cảm nhận chướng ngại vật trên đường bay của nó.
- Tốc độ tối đa và quãng đường phanh của máy bay tăng lên đáng kể ở chế độ Sport. Cần có quãng đường phanh tối thiểu là 30 m trong điều kiện không có gió.
- Tốc độ hạ xuống tăng đáng kể ở chế độ Sport. Cần có quãng đường phanh tối thiểu là 10 m trong điều kiện không có gió.
- Khả năng phản hồi của máy bay tăng lên đáng kể ở chế độ Sport, có nghĩa là một chuyển động nhỏ của cần điều khiển trên bộ điều khiển từ xa sẽ tác động máy bay di chuyển một khoảng cách lớn. Đảm bảo duy trì đủ không gian cơ động trong suốt chuyến bay.

Đèn báo trạng thái máy bay

Mavic Air 2 có đèn LED phía trước và đèn báo trạng thái máy bay phía sau.



Các đèn LED phía trước hiển thị hướng của máy bay và phát sáng màu đỏ cố định khi máy bay được bật để cho biết phía trước của máy bay.

Các đèn chỉ báo trạng thái máy bay phía sau thông báo trạng thái của hệ thống điều khiển bay. Tham khảo bảng dưới đây để biết thêm thông tin về các chỉ số trạng thái của máy bay.

Các trạng thái đèn chỉ báo tình trạng máy bay

	Màu	Kiểu nháy sáng	Tình trạng máy bay
<i>Trạng thái bình thường</i>			
	Xen kẽ đỏ, xanh lá và vàng	Chớp	Đang khởi động và thực hiện tự kiểm tra chẩn đoán
	Vàng	Chớp 4 lần	Đang làm nóng
	Xanh lá	Chớp chậm	Có GPS
	Xanh lá	Chớp định kỳ 2 lần	Có hệ thống thị giác phía trước và phía dưới
	Vàng	Chớp chậm	Không có GPS, hệ thống thị giác phía trước hoặc phía dưới
	Xanh lá	Chớp nhanh	Phanh
<i>Trạng thái cảnh báo</i>			
	Vàng	Chớp nhanh	Mất tín hiệu điều khiển từ xa
	Đỏ	Chớp chậm	Pin yếu
	Đỏ	Chớp nhanh	Pin cực kỳ yếu
	Đỏ	Chớp	Lỗi IMU ¹
	Đỏ	Sáng cố định	Lỗi nghiêm trọng
	Xen kẽ đỏ và vàng	Chớp nhanh	Cần hiệu chỉnh la bàn.

¹ IMU, hay đơn vị đo lường quán tính, là một thiết bị điện tử đo và báo cáo lực, vận tốc góc và tư thế cụ thể của một đối tượng (bao gồm góc chuyển động, góc tung độ và góc lặn của nó) bằng cách sử dụng dữ liệu từ gia tốc kế, con quay hồi chuyển, nhiệt kế và khí áp kế.

Trở về Điểm xuất phát (Return to Home - RTH)

Chức năng Trở về điểm xuất phát (RTH) đưa máy bay trở lại Điểm xuất phát được ghi nhận cuối cùng khi tín hiệu GPS mạnh. Có ba kiểu RTH: RTH Thông minh (Smart RTH), RTH Pin yếu (Low Battery RTH) và RTH An toàn (Failsafe RTH). Phần này mô tả chi tiết ba kiểu RTH này. Nếu tín hiệu liên kết video bị mất trong khi bay trong khi bộ điều khiển từ xa vẫn có thể điều khiển chuyển động của máy bay, sẽ có thông báo nhắc khởi động RTH. RTH có thể được hủy bỏ.

	GPS	Mô tả
Điểm xuất phát		Điểm xuất phát mặc định là vị trí đầu tiên mà máy bay nhận được tín hiệu GPS mạnh  (biểu tượng GPS màu trắng có ít nhất bốn vạch). Đèn báo trạng thái máy bay nhấp nháy chớp nhanh màu xanh lá sau khi Điểm xuất phát đã được ghi nhận.

RTH Thông minh (Smart RTH)

Nếu đủ tín hiệu GPS, RTH Thông minh có thể được sử dụng để đưa máy bay trở lại Điểm xuất phát. RTH Thông minh được khởi tạo bằng cách nhấn vào  trong ứng dụng DJI Fly hoặc bằng cách nhấn và giữ nút RTH trên bộ điều khiển từ xa cho đến khi nó phát ra tiếng bíp. Thoát RTH Thông minh bằng cách nhấn vào  trong ứng dụng DJI Fly hoặc bằng cách nhấn nút RTH trên bộ điều khiển từ xa.

RTH Thông minh bao gồm RTH Đường thẳng (*Straight Line RTH*) và RTH Tiết kiệm năng lượng (*Power Saving RTH*) (Trở về điểm xuất phát và hạ cánh - *Return to Home and Land*).

Quy trình RTH Đường thẳng:

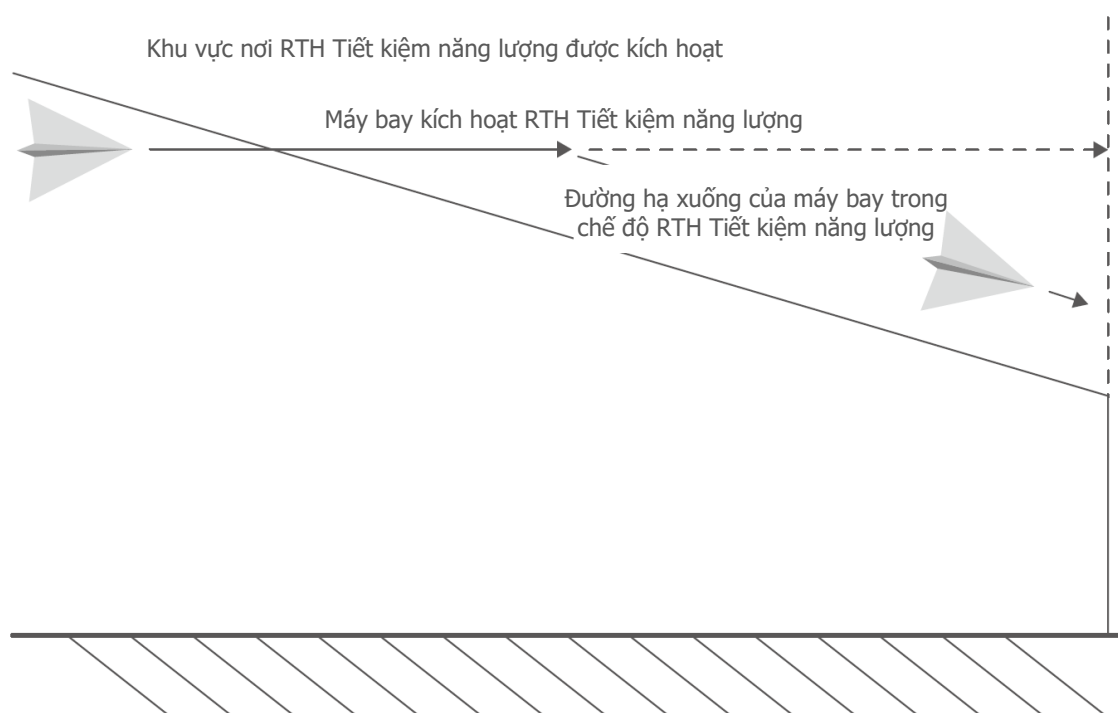
- Điểm xuất phát được ghi lại.
- RTH Thông minh được kích hoạt.
- Nếu máy bay cách Điểm xuất phát hơn 20 m khi quy trình RTH bắt đầu, máy bay sẽ điều chỉnh hướng và đi lên độ cao RTH đã đặt trước và bay đến Điểm xuất phát. Nếu độ cao hiện tại cao hơn độ cao RTH, máy bay sẽ bay đến Điểm xuất phát ở độ cao hiện tại.
 - Nếu máy bay ở khoảng cách từ 5 m đến 20 m từ Điểm xuất phát khi quy trình RTH bắt đầu, máy bay sẽ điều chỉnh hướng và bay đến Điểm xuất phát ở độ cao hiện tại.
 - Nếu máy bay cách Điểm xuất phát ít hơn 5 m khi quy trình RTH bắt đầu, nó sẽ hạ cánh ngay lập tức.
- Sau khi đến Điểm xuất phát, máy bay hạ cánh và dừng động cơ.

 • Nếu RTH được kích hoạt thông qua DJI Fly và máy bay cách Điểm xuất phát hơn 5 m, lời nhắc sẽ xuất hiện trong ứng dụng để người dùng chọn tùy chọn hạ cánh.

Quy trình RTH Tiết kiệm năng lượng:

Trong quá trình RTH Đường thẳng, nếu khoảng cách xa hơn 400 m và độ cao lớn hơn 90 m so với độ cao RTH cũng như cao hơn 290 m so với điểm xuất phát, một lời nhắc xuất hiện trong DJI Fly hỏi người dùng liệu có muốn vào chế độ "*Return to Home and Land*" để tiết kiệm năng lượng hay không. Sau khi chọn "*Return to Home and Land*", máy bay sẽ tính toán góc tối ưu nhất ($16,7^\circ$ theo phương ngang) và bay về điểm xuất phát. Khi máy bay đạt đến độ cao 200 m so với điểm xuất phát hoặc độ cao RTH, nó sẽ hạ cánh và dừng động cơ.

Máy bay thoát khỏi chế độ RTH Tiết kiệm năng lượng và chuyển trở lại RTH Đường thẳng trong các tình huống sau: 1. nếu cần điều khiển tiến/lùi được kéo về phía sau. 2. nếu tín hiệu điều khiển từ xa bị mất. 3. nếu Hệ thống thị giác không khả dụng.



RTH Pin yếu (Low Battery RTH)

RTH Pin yếu được kích hoạt khi Pin máy bay thông minh cạn kiệt đến mức có thể ảnh hưởng đến khả năng quay trở lại an toàn của máy bay. Quay về hoặc hạ cánh máy bay ngay lập tức khi được nhắc.

DJI Fly hiển thị cảnh báo khi mức pin yếu. Máy bay sẽ tự động quay trở lại Điểm xuất phát nếu không có hành động nào được thực hiện sau 10 giây đếm ngược.

Người dùng có thể hủy RTH bằng cách nhấn nút RTH hoặc nút Tạm dừng Chuyển bay trên bộ điều khiển từ xa. Nếu RTH bị hủy sau cảnh báo mức pin yếu, Pin máy bay thông minh có thể không có đủ năng lượng để máy bay hạ cánh an toàn, điều này có thể dẫn đến máy bay bị rơi hoặc bị mất.

Máy bay sẽ tự động hạ cánh nếu mức pin hiện tại chỉ có thể hỗ trợ máy bay đủ lâu để hạ xuống từ độ cao hiện tại. Không thể hủy hạ cánh tự động nhưng có thể sử dụng bộ điều khiển từ xa để thay đổi hướng của máy bay trong quá trình hạ cánh.

RTH An toàn (Failsafe RTH)

Nếu Điểm xuất phát đã được ghi lại thành công và la bàn hoạt động bình thường, RTH An toàn sẽ tự động kích hoạt sau khi mất tín hiệu của bộ điều khiển từ xa trong hơn 11 giây. Máy bay sẽ bay ngược lại 50 m trên đường bay ban đầu, rồi chuyển sang chế độ RTH Đường thẳng. Máy bay chuyển sang chế độ RTH Đường thẳng nếu tín hiệu điều khiển từ xa được khôi phục trong khi đang RTH An toàn.

Sau khi bay 50 m:

1. Nếu máy bay cách Điểm xuất phát chưa đến 20 m, nó sẽ bay trở lại Điểm xuất phát ở độ cao hiện tại.
2. Nếu máy bay cách Điểm xuất phát hơn 20 m và độ cao hiện tại cao hơn độ cao RTH đặt trước, nó sẽ bay trở lại Điểm xuất phát ở độ cao hiện tại.
3. Nếu máy bay cách Điểm xuất phát hơn 20 m và độ cao hiện tại thấp hơn độ cao RTH đặt trước, nó sẽ bay lên độ cao RTH đã đặt trước và sau đó bay trở lại Điểm xuất phát.

Tránh chướng ngại vật trong khi RTH

Khi máy bay đang bay lên:

1. Máy bay phanh khi cảm nhận được chướng ngại vật từ phía trước và bay lùi cho đến khi đạt được khoảng cách an toàn trước khi tiếp tục bay lên.
2. Máy bay phanh khi cảm nhận được chướng ngại vật từ phía sau và bay về phía trước cho đến khi đạt được khoảng cách an toàn trước khi tiếp tục bay lên.
3. Sẽ không có hoạt động nào xảy ra khi phát hiện có chướng ngại vật bên dưới máy bay.

Khi máy bay đang bay về phía trước:

1. Máy bay phanh khi cảm nhận được chướng ngại vật từ phía trước và lùi lại một khoảng cách an toàn. Nó bay lên cho đến khi không cảm nhận được chướng ngại vật và tiếp tục bay lên cao thêm 5 m nữa rồi tiếp tục bay về phía trước.
2. Sẽ không có hoạt động nào xảy ra khi có chướng ngại vật từ phía sau.
3. Máy bay phanh khi cảm nhận được chướng ngại vật từ bên dưới và bay lên cho đến khi không cảm nhận được chướng ngại vật trước khi bay về phía trước.

-
- ⚠ • Trong quá trình RTH, không thể phát hiện hoặc tránh chướng ngại vật ở hai bên và phía trên máy bay.
 - Khi đang bay lên trong quá trình RTH, máy bay không thể điều khiển được ngoại trừ khi di chuyển cần điều khiển để tăng hoặc giảm tốc.
 - Máy bay không thể quay lại Điểm xuất phát nếu tín hiệu GPS yếu hoặc không khả dụng. Nếu tín hiệu GPS trở nên yếu hoặc không khả dụng sau khi RTH được kích hoạt, máy bay sẽ bay lơ lửng tại chỗ một lúc trước khi hạ cánh.
 - Điều quan trọng là phải đặt độ cao RTH phù hợp trước mỗi chuyến bay. Khởi chạy DJI Fly và đặt độ cao RTH. Độ cao RTH tối thiểu là 2 m.
 - Máy bay không thể tránh chướng ngại vật trong RTH An toàn nếu Hệ thống thị giác phía trước và phía sau không khả dụng.

- ⚠ • Trong quá trình RTH, tốc độ và độ cao của máy bay có thể được điều khiển bằng bộ điều khiển từ xa hoặc DJI Fly nếu tín hiệu bộ điều khiển từ xa bình thường. Tuy nhiên, hướng của máy bay và hướng đường bay không thể kiểm soát được. Máy bay không thể tránh chướng ngại vật nếu người dùng đẩy cần điều khiển để tăng tốc và vượt quá tốc độ bay 12 m/s.
- Nếu máy bay bay vào vùng GEO (vùng hạn chế hoặc cấm bay) trong quá trình RTH, nó sẽ hạ xuống cho đến khi thoát khỏi vùng GEO và tiếp tục đến Điểm xuất phát hoặc sẽ lơ lửng tại chỗ.
 - Máy bay có thể không quay trở lại Điểm xuất phát khi tốc độ gió quá cao. Hãy thận trọng khi bay.
-

Bảo vệ Hạ cánh

Tính năng Bảo vệ Hạ cánh sẽ kích hoạt trong quá trình RTH Thông minh.

1. Trong tiến trình Bảo vệ Hạ cánh, máy bay sẽ tự động phát hiện và hạ cánh cẩn thận trên mặt đất phù hợp.
2. Nếu mặt đất được xác định không phù hợp để hạ cánh, Mavic Air 2 sẽ bay lơ lửng và chờ xác nhận của phi công.
3. Nếu tính năng Bảo vệ Hạ cánh không hoạt động, DJI Fly sẽ hiển thị lời nhắc hạ cánh khi máy bay hạ độ cao xuống dưới 0,5 m. Kéo cần ga xuống hoặc sử dụng thanh trượt hạ cánh tự động để hạ cánh.

Bảo vệ Hạ cánh kích hoạt trong RTH Pin yếu và RTH An toàn. Máy bay thực hiện như sau: Trong quá trình RTH Pin yếu và RTH An toàn, máy bay sẽ bay lơ lửng ở độ cao 2m so với mặt đất và đợi phi công xác nhận nó phù hợp để hạ cánh. Kéo ga xuống trong một giây hoặc sử dụng thanh trượt hạ cánh tự động trong ứng dụng để hạ cánh. Bảo vệ Hạ cánh được kích hoạt và máy bay thực hiện các bước được liệt kê ở trên.

- ⚠ • Hệ thống thị giác bị tắt khi hạ cánh. Đảm bảo hạ cánh máy bay một cách thận trọng.
-

Hạ cánh Chính xác

Máy bay tự động quét và cố gắng khớp với các đặc điểm địa hình bên dưới trong quá trình RTH. Khi địa hình hiện tại khớp với địa hình Điểm xuất phát, máy bay sẽ hạ cánh. Một lời nhắc sẽ xuất hiện trong DJI Fly nếu việc khớp địa hình không thành công.

- ⚠ • Bảo vệ Hạ cánh được kích hoạt trong quá trình Hạ cánh Chính xác.
- Hiệu suất của tính năng Hạ cánh Chính xác phụ thuộc các điều kiện sau:
 - a. Điểm xuất phát phải được ghi khi cất cánh và không được thay đổi trong chuyến bay. Nếu không, máy bay sẽ không có hồ sơ về các đặc điểm địa hình của Điểm xuất phát.
 - b. Trong quá trình cất cánh, máy bay phải bay lên theo phương thẳng đứng 7 m trước khi di chuyển theo phương ngang.
 - c. Các đặc điểm địa hình của Điểm xuất phát phải hầu như không thay đổi.



- d. Các đặc điểm địa hình của Điểm xuất phát phải đủ khác biệt.
- e. Điều kiện ánh sáng không được quá sáng hoặc quá tối.
- Các hành động sau đây khả dụng trong khi Hạ cánh Chính xác:
 - a. Kéo cần ga (cần điều khiển lên cao/xuống thấp) xuống để tăng tốc hạ cánh.
 - b. Di chuyển các cần điều khiển theo bất kỳ hướng nào để dừng Hạ cánh Chính xác. Máy bay sẽ hạ xuống theo phương thẳng đứng sau khi cần điều khiển được thả ra.

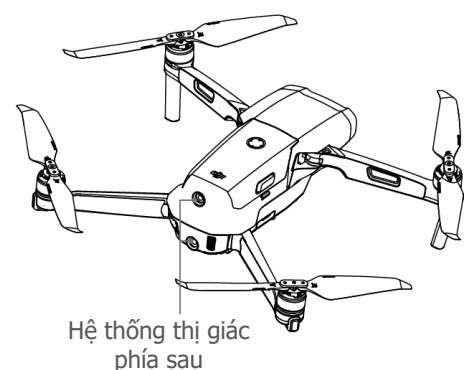
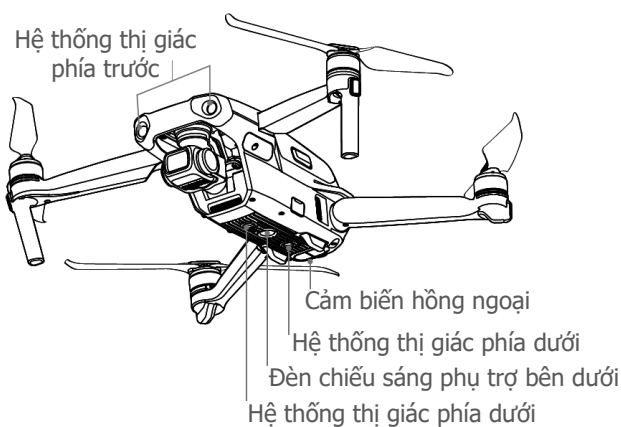
Hệ thống thị giác và Hệ thống cảm biến hồng ngoại

Mavic Air 2 được trang bị cả Hệ thống cảm biến hồng ngoại và Hệ thống thị giác (Vision Systems) phía trước, phía sau và phía dưới.

Hệ thống thị giác phía trước, phía sau và phía dưới bao gồm hai camera cho mỗi hướng; hệ thống cảm biến hồng ngoại bao gồm hai mô-đun hồng ngoại 3D.

Hệ thống thị giác phía dưới và Hệ thống cảm biến hồng ngoại giúp máy bay duy trì vị trí hiện tại, lơ lửng tại chỗ chính xác hơn và bay trong nhà hoặc trong các môi trường khác không có GPS.

Ngoài ra, Đèn phụ trợ chiếu sáng nằm ở mặt dưới của máy bay giúp cải thiện khả năng quan sát cho Hệ thống thị giác phía dưới trong điều kiện ánh sáng yếu.



Phạm vi phát hiện

Hệ thống thị giác phía trước:

Phạm vi phát hiện: 0,35 m – 22 m;

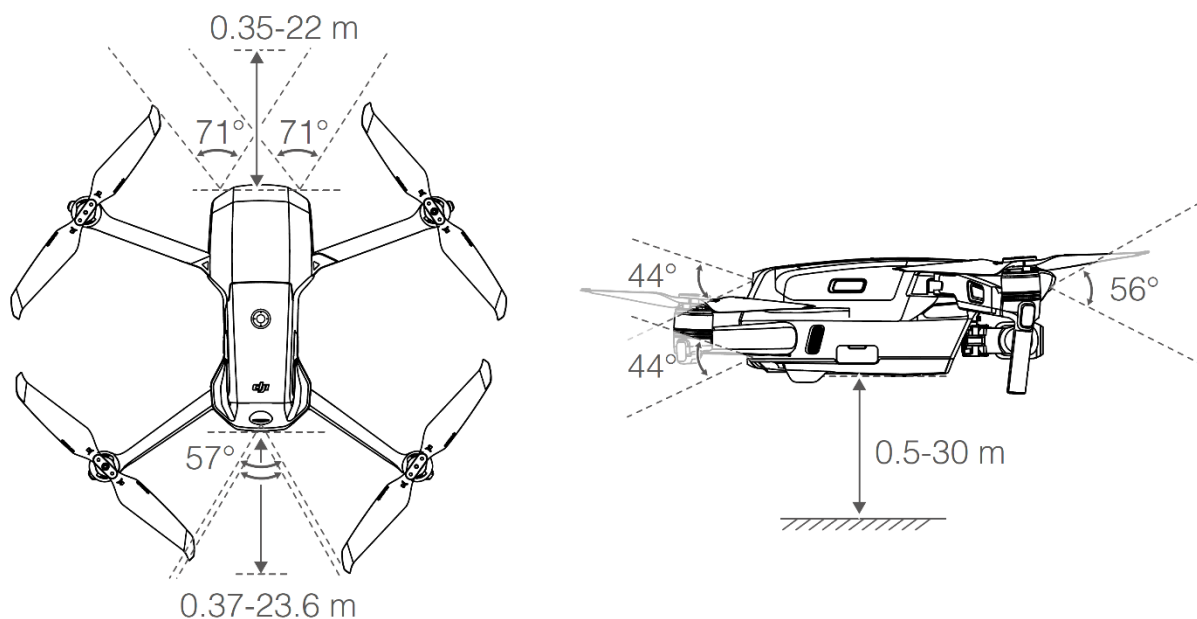
FOV (Field of View – Phạm vi quan sát): 71° (ngang), 56° (dọc)

Hệ thống thị giác phía sau:

Phạm vi phát hiện: 0,37 m – 23,6 m;

FOV (Field of View – Phạm vi quan sát): 57° (ngang), 44° (dọc)

Hệ thống thị giác phía dưới: hệ thống thị giác phía dưới hoạt động tốt nhất khi máy bay ở độ cao từ 0,5 m đến 30 m và phạm vi hoạt động của nó là 0,5 m đến 60 m.



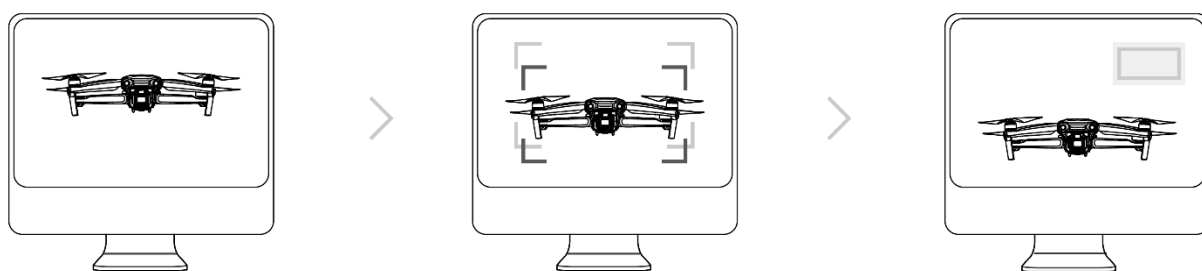
Cân chỉnh Hệ thống thị giác

Cân chỉnh tự động

Các camera của Hệ thống thị giác lắp đặt trên máy bay đã được cân chỉnh tại nhà máy. Nếu phát hiện bất kỳ điều gì bất thường bằng camera của hệ thống thị giác, máy bay sẽ tự động thực hiện hiệu chuẩn và lời nhắc sẽ xuất hiện trong DJI Fly. Không cần thao tác thêm.

Cân chỉnh nâng cao

Nếu sự bất thường vẫn tiếp diễn sau khi tự động hiệu chuẩn, một lời nhắc sẽ xuất hiện trong ứng dụng yêu cầu cân chỉnh nâng cao. Cân chỉnh nâng cao phải được sử dụng với DJI Assistant 2 cho Mavic. Thực hiện theo các bước bên dưới để cân chỉnh camera Hệ thống thị giác phía trước, sau đó lặp lại các bước để cân chỉnh camera các Hệ thống thị giác còn lại.



1

Hướng máy bay về phía màn hình.

2

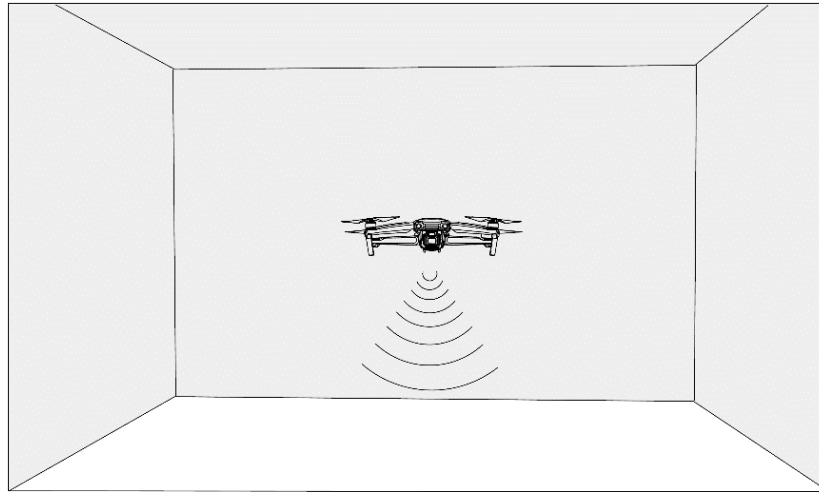
Căn chỉnh các hộp.

3

Xoay và nghiêng máy bay.

Sử dụng Hệ thống thị giác

Khi không có GPS, Hệ thống thị giác phía dưới được bật nếu bề mặt có kết cấu rõ ràng và đủ ánh sáng. Hệ thống thị giác phía dưới hoạt động tốt nhất khi máy bay ở độ cao từ 0,5 m đến 30 m. Nếu độ cao của máy bay trên 30 m, Hệ thống thị giác có thể bị ảnh hưởng, vì vậy cần hết sức thận trọng.



Làm theo các bước bên dưới để sử dụng Hệ thống thị giác phía dưới:

1. Đảm bảo máy bay đang ở chế độ Normal hoặc Tripod. Bật nguồn máy bay.
2. Máy bay lơ lửng tại chỗ sau khi cất cánh. Đèn báo trạng thái máy bay nhấp nháy màu xanh lá hai lần, cho biết Hệ thống thị giác phía dưới đang hoạt động.

Nếu máy bay đang ở chế độ Normal hoặc chế độ Tripod và tính năng Phát hiện Vật cản được bật trong DJI Fly, Hệ thống thị giác phía trước và phía sau sẽ tự động kích hoạt khi máy bay được bật nguồn. Sử dụng Hệ thống thị giác phía trước và phía sau, máy bay có thể chủ động phanh khi phát hiện chướng ngại vật. Hệ thống thị giác phía trước và phía sau hoạt động tốt nhất với đủ ánh sáng và các chướng ngại vật dễ nhận diện hoặc kết cấu chi tiết rõ ràng.

- ⚠ • Hệ thống thị giác không thể hoạt động bình thường trên các bề mặt không có các biến thể sắc thái rõ ràng. Hệ thống thị giác không thể hoạt động bình thường trong bất kỳ trường hợp nào sau đây. Vận hành máy bay một cách thận trọng.
- a. Bay trên các bề mặt đơn sắc (ví dụ: đen tuyền, trắng thuần khiết, xanh lục thuần khiết).
 - b. Bay trên bề mặt phản chiếu cao.
 - c. Bay trên mặt nước hoặc bề mặt trong suốt.
 - d. Bay trên bề mặt hoặc vật thể chuyển động.
 - e. Bay trong khu vực có ánh sáng thay đổi thường xuyên hoặc quá mạnh.
 - f. Bay trên bề mặt cực tối (<10 lux) hoặc cực sáng (>40.000 lux).
 - g. Bay qua các bề mặt phản xạ hoặc hấp thụ mạnh sóng hồng ngoại (ví dụ: gương).
 - h. Bay trên bề mặt không có hoa văn hoặc kết cấu rõ ràng. (ví dụ: cột điện, dây điện).
 - i. Bay trên các bề mặt có các mẫu hoặc kết cấu giống hệt nhau lặp lại (ví dụ: gạch nền có cùng thiết kế).
 - j. Bay qua chướng ngại vật có diện tích bề mặt nhỏ (ví dụ: cành cây).
- Giữ các cảm biến luôn sạch sẽ. KHÔNG can thiệp vào các cảm biến. KHÔNG sử dụng máy bay trong môi trường bụi bẩn hoặc ẩm ướt.
 - Nếu máy bay gặp va chạm, cần phải hiệu chỉnh camera. Cân chỉnh camera nếu phần mềm DJI Fly yêu cầu bạn làm như vậy.
 - KHÔNG bay vào những ngày trời mưa, sương mù, hoặc không có tầm nhìn rõ ràng.

- ⚠️ • Kiểm tra những điều sau trước mỗi lần cất cánh:
 - a. Đảm bảo không có nhãn dán hoặc bất kỳ vật cản nào khác trên Hệ thống thị giác và Cảm biến hồng ngoại.
 - b. Nếu có bất kỳ vết bẩn, bụi hoặc nước nào trên Hệ thống thị giác và Cảm biến hồng ngoại, hãy lau sạch bằng vải mềm. Không sử dụng bất kỳ chất tẩy rửa nào có chứa cồn.
 - c. Liên hệ với Bộ phận hỗ trợ của DJI nếu có bất kỳ hư hỏng nào đối với mặt kính của Hệ thống thị giác và Cảm biến hồng ngoại.
- KHÔNG che chắn Hệ thống cảm biến hồng ngoại.

Chế độ bay thông minh

FocusTrack

FocusTrack bao gồm Spotlight 2.0, Active Track 3.0 và Point of Interest 3.0.

Spotlight 2.0: Với chế độ tiện lợi này, bạn có thể bay tự do trong khi camera vẫn khóa chủ thể. Chỉnh cần điều khiển dịch chuyển trái/phải (roll stick) để lượn tròn xung quanh chủ thể, chỉnh cần điều khiển tiến/lùi (pitch stick) để thay đổi khoảng cách với chủ thể, chỉnh cần điều khiển lên cao/hạ thấp (throttle stick) để thay đổi độ cao và chỉnh cần điều khiển xoay hướng (pan stick) để điều chỉnh khung hình.

ActiveTrack 3.0: Có hai chế độ ActiveTrack 3.0. Chỉnh cần điều khiển dịch chuyển trái/phải để lượn tròn xung quanh chủ thể, chỉnh cần điều khiển tiến/lùi để thay đổi khoảng cách với chủ thể, chỉnh cần điều khiển lên cao/hạ thấp để thay đổi độ cao và chỉnh cần điều khiển xoay hướng để điều chỉnh khung hình.

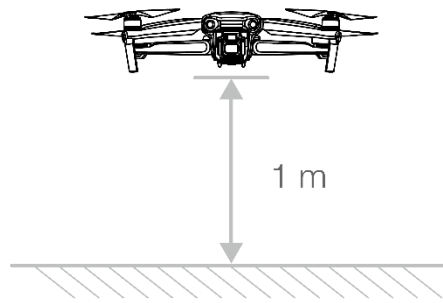
1. Bám theo (Trace): Máy bay theo dõi chủ thể ở một khoảng cách không đổi. Ở chế độ Normal và Tripod, tốc độ bay tối đa là 8 m/s. Lưu ý rằng máy bay có thể cảm nhận và tránh chướng ngại vật trong chế độ này khi có tác động của cần điều khiển tiến/lùi. Máy bay không thể tránh chướng ngại vật khi có tác động của cần điều khiển dịch chuyển trái/phải và lên cao/hạ thấp. Ở chế độ Sport, tốc độ bay tối đa là 19 m/s và máy bay không thể cảm nhận được chướng ngại vật.

2. Song song (Parallel): Máy bay theo dõi chủ thể ở một góc và khoảng cách không đổi từ một bên. Ở chế độ Normal và Tripod, tốc độ bay tối đa là 12 m/s. Ở chế độ Sport, tốc độ bay tối đa là 19 m/s. Máy bay không thể cảm nhận chướng ngại vật trong chế độ Parallel.

Point of Interest 3.0 (POI 3.0): Máy bay theo dõi chủ thể theo một vòng tròn (chủ thể ở vị trí tâm) dựa trên bán kính và tốc độ bay được thiết lập trước. Chế độ này hỗ trợ cả chủ thể tĩnh và chuyển động. Lưu ý rằng nếu đối tượng di chuyển quá nhanh, nó có thể không theo dõi được và độ cao của chuyển bay được cố định trong quá trình theo dõi.

Sử dụng FocusTrack

1. Cất cánh và bay lơ lửng cách mặt đất ít nhất 1 m.



2. Kéo một hộp xung quanh đối tượng trong chế độ xem camera để bật FocusTrack.



3. FocusTrack bắt đầu. Chế độ mặc định là Spotlight. Nhấn vào biểu tượng để chuyển đổi giữa Spotlight, ActiveTrack [•] và POI (👤). Khi phát hiện cử chỉ vẫy tay (vẫy tay bằng một tay và khuỷu tay cao hơn vai), ActiveTrack sẽ được kích hoạt.

4. Nhấn vào nút chụp ảnh / quay video để chụp ảnh hoặc bắt đầu quay phim. Xem các cảnh quay trong Phát lại (Playback).

Thoát FocusTrack

Nhấn Stop trong DJI Fly hoặc nhấn nút Flight Pause (🛑) một lần trên bộ điều khiển từ xa để thoát FocusTrack.

- ⚠️ • KHÔNG sử dụng FocusTrack ở các khu vực có người, động vật, các vật nhỏ hoặc mịn (ví dụ: cành cây hoặc đường dây điện) hoặc các vật thể trong suốt (ví dụ: nước hoặc thủy tinh).
- Chú ý đến các vật thể xung quanh máy bay và sử dụng bộ điều khiển từ xa để tránh va chạm với máy bay.
- Vận hành máy bay bằng tay. Nhấn nút Flight Pause (🛑) hoặc nhấn Stop trong DJI Fly trong trường hợp khẩn cấp.
- Hãy hết sức thận trọng khi sử dụng FocusTrack trong bất kỳ trường hợp nào sau đây:
 - a. Đối tượng được theo dõi không di chuyển trên mặt phẳng ngang bằng.
 - b. Đối tượng được theo dõi thay đổi hình dạng đáng kể trong khi di chuyển.
 - c. Đối tượng được theo dõi bị khuất tầm nhìn trong một thời gian dài.
 - d. Đối tượng được theo dõi đang di chuyển trên bề mặt tuyết.



e. Đối tượng được theo dõi có màu sắc hoặc kiểu tương tự với môi trường xung quanh.
f. Ánh sáng cực thấp (<300 lux) hoặc cao (> 10.000 lux).

- Đảm bảo tuân thủ luật và quy định về quyền riêng tư của địa phương khi sử dụng FocusTrack.
- Khuyến nghị chỉ theo dõi xe cộ, tàu thuyền và người (nhưng không theo dõi trẻ em). Hãy thận trọng khi theo dõi các đối tượng khác.
- Đối tượng theo dõi có thể vô tình hoán đổi sang đối tượng khác nếu chúng đi qua gần nhau.
- Khi sử dụng cử chỉ để kích hoạt ActiveTrack, máy bay chỉ theo dõi người thực hiện cử chỉ được phát hiện đầu tiên. Khoảng cách giữa người và máy bay phải là 5 – 10 m và góc nghiêng của máy bay không được vượt quá 60°.

QuickShots

Các chế độ quay video QuickShots bao gồm Dronie, Rocket, Circle, Helix, Boomerang và Asteroid. Mavic Air 2 ghi hình theo chế độ quay đã chọn và tự động tạo video ngắn. Video có thể được xem, chỉnh sửa hoặc chia sẻ lên mạng xã hội khi phát lại.



Dronie: Máy bay bay lùi và lên cao, với camera bị khóa ở đối tượng.



Rocket: Máy bay bay thẳng lên với camera hướng xuống dưới.



Circle: Máy bay quay vòng xung quanh chủ thể.



Helix: Máy bay lên cao và xoắn ốc xung quanh đối tượng.



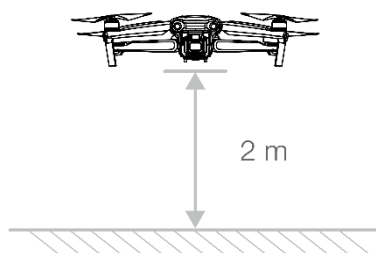
Boomerang: Máy bay bay xung quanh đối tượng theo một đường hình bầu dục, tăng dần độ cao khi bay khỏi điểm xuất phát và giảm dần khi bay trở lại. Điểm bắt đầu của máy bay tạo thành một đầu của trục dài của hình bầu dục, trong khi đầu kia của trục dài nằm ở phía đối diện của chủ thể từ điểm xuất phát. Hãy đảm bảo có đủ không gian trống trải khi sử dụng Boomerang. Cho phép bán kính ít nhất 30 m xung quanh máy bay và phía trên máy bay ít nhất 10 m.



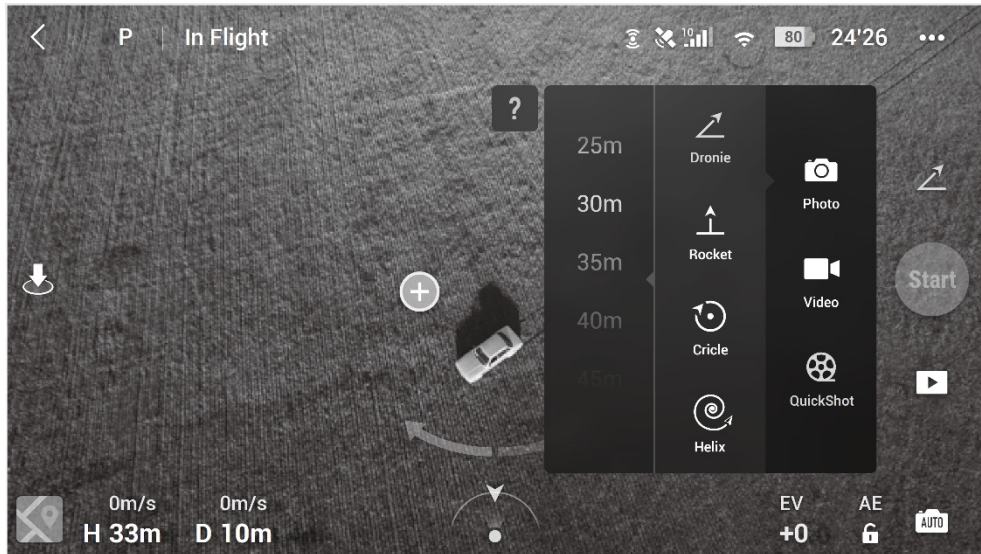
Asteroid: Máy bay bay lùi và lên cao, chụp nhiều bức ảnh rồi bay trở lại điểm xuất phát. Video được tạo bắt đầu với ảnh toàn cảnh ở vị trí cao nhất và sau đó giảm dần độ cao. Hãy đảm bảo có đủ không gian khi sử dụng Asteroid. Cho phép ở phía sau ít nhất 40 m và 50 m phía trên máy bay.

Sử dụng QuickShots

1. Cất cánh và bay lơ lửng cách mặt đất ít nhất 2 m.



2. Trong DJI Fly, chạm vào biểu tượng chế độ ghi hình để chọn QuickShots và làm theo lời nhắc. Đảm bảo rằng bạn hiểu cách sử dụng chế độ ghi hình và không có chướng ngại vật ở khu vực xung quanh.



3. Chọn đối tượng mục tiêu của bạn trong chế độ xem camera bằng cách chạm vào vòng tròn trên đối tượng hoặc kéo một hộp xung quanh đối tượng. Chọn một chế độ ghi hình và chạm vào Start để bắt đầu quay video. Khi phát hiện cử chỉ vẫy tay (vẫy tay bằng một tay và khuỷu tay cao hơn vai), QuickShots cũng sẽ được kích hoạt. Máy bay sẽ bay trở lại vị trí ban đầu sau khi ghi hình xong.

4. Nhấn  để truy cập video.

Thoát QuickShots

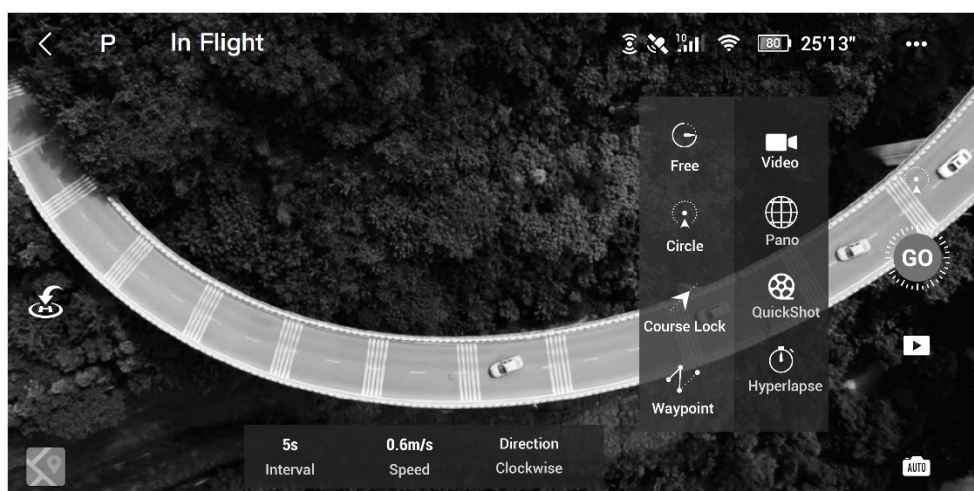
Nhấn nút Flight Pause/RTH một lần hoặc chạm vào  trong DJI Fly để thoát QuickShots. Máy bay sẽ bay lơ lửng tại chỗ.

- ⚠ • Sử dụng QuickShots tại các vị trí không có tòa nhà và các chướng ngại vật khác. Đảm bảo rằng không có người, động vật hoặc các chướng ngại vật khác trên đường bay. APAS (Hệ thống hỗ trợ phi công nâng cao 3.0 - Advanced Pilot Assistance System 3.0) bị tắt trong QuickShots. Máy bay sẽ phanh và lượn tại chỗ nếu phát hiện có chướng ngại vật.
- Chú ý đến các vật thể xung quanh máy bay và sử dụng bộ điều khiển từ xa để tránh va chạm với máy bay.
- KHÔNG sử dụng QuickShots trong bất kỳ trường hợp nào sau đây:
 - a. Khi đối tượng được khóa trong một khoảng thời gian dài hoặc nằm ngoài tầm nhìn.
 - b. Khi đối tượng cách máy bay xa hơn 50 m.
 - c. Khi đối tượng có màu sắc hoặc kiểu dáng tương tự với môi trường xung quanh.
 - d. Khi đối tượng ở trên không trung.
 - e. Khi đối tượng chuyển động nhanh.
 - f. Ánh sáng cực thấp (<300 lux) hoặc cao (>10.000 lux).

- ⚠️ • **KHÔNG** sử dụng QuickShots ở những nơi gần tòa nhà hoặc nơi tín hiệu GPS yếu. Nếu không, đường bay sẽ không ổn định.
- Đảm bảo tuân theo luật và quy định về quyền riêng tư của địa phương khi sử dụng QuickShots.
- Khi sử dụng cử chỉ để kích hoạt QuickShots, máy bay sẽ chỉ theo dõi người thực hiện cử chỉ được phát hiện đầu tiên. Khoảng cách giữa người và máy bay phải là 5 – 10 m và góc nghiêng của máy bay không được vượt quá 60°.

Hyperlapse

Các chế độ chụp Hyperlapse bao gồm Free, Circle, Course Lock, and Waypoint.



Free (bay tự do)

Máy bay tự động chụp ảnh và tạo video timelapse. Chế độ Free có thể được sử dụng khi máy bay ở trên mặt đất. Sau khi cất cánh, điều khiển chuyển động của máy bay và góc bộ phận chống rung bằng bộ điều khiển từ xa. Làm theo các bước dưới đây để sử dụng Free:

1. Đặt khoảng thời gian, thời lượng video và tốc độ tối đa. Màn hình hiển thị số lượng ảnh sẽ được chụp và thời gian chụp là bao lâu.
2. Nhấn vào nút chụp để bắt đầu.

Circle (bay vòng tròn)

Máy bay tự động chụp ảnh khi bay xung quanh chủ thể đã chọn để tạo video timelapse. Làm theo các bước bên dưới để sử dụng Circle:

1. Đặt khoảng thời gian, thời lượng video và tốc độ tối đa. Circle có thể được chọn để di chuyển theo chiều kim đồng hồ hoặc ngược chiều kim đồng hồ. Màn hình hiển thị số lượng ảnh sẽ được chụp và thời gian chụp là bao lâu.
2. Chọn một chủ thể trên màn hình.
3. Nhấn vào nút chụp để bắt đầu.
4. Di chuyển cần điều khiển hướng máy bay và bánh xe bộ phận chống rung để điều chỉnh khung hình, cần điều khiển tiến/lùi để thay đổi khoảng cách với chủ thể, cần điều khiển dịch chuyển trái/phải để điều khiển tốc độ quay vòng và cần điều khiển tăng/giảm độ cao để điều khiển tốc độ bay thẳng đứng.

Course Lock (khóa hướng)

Course Lock có thể được sử dụng theo hai cách. Cách thứ nhất, hướng của máy bay là cố định, nhưng không thể chọn chủ thể. Theo cách thứ hai, hướng của máy bay là cố định và máy bay bay xung quanh một chủ thể đã chọn. Làm theo các bước bên dưới để sử dụng Course Lock:

1. Đặt khoảng thời gian, thời lượng video và tốc độ tối đa. Màn hình hiển thị số lượng ảnh sẽ được chụp và thời gian chụp là bao lâu.
2. Đặt hướng bay.
3. Nếu có thể, hãy chọn một chủ thể. Sử dụng bánh xe bộ phận chống rung và cần điều khiển hướng máy bay để điều chỉnh khung hình.
4. Nhấn vào nút chụp để bắt đầu. Di chuyển cần điều khiển tiến/lùi và cần điều khiển dịch chuyển trái/phải để điều khiển tốc độ bay ngang và di chuyển máy bay song song. Di chuyển cần điều khiển tăng/giảm độ cao để kiểm soát tốc độ bay thẳng đứng.

Waypoints (hành trình qua nhiều điểm tham chiếu)

Máy bay tự động chụp ảnh trên đường bay gồm từ hai đến năm điểm tham chiếu và tạo video timelapse. Máy bay có thể bay theo thứ tự từ điểm 1 đến 5 hoặc 5 đến 1. Làm theo các bước bên dưới để sử dụng Waypoints:

1. Đặt điểm tham chiếu mong muốn và hướng ống kính.
2. Đặt khoảng thời gian, thời lượng video và tốc độ tối đa. Màn hình hiển thị số lượng ảnh sẽ được chụp và thời gian chụp là bao lâu.
3. Nhấn vào nút chụp để bắt đầu.

Máy bay sẽ tự động tạo video timelapse, có thể xem được khi phát lại. Trong cài đặt máy ảnh, người dùng có thể chọn lưu ảnh ở định dạng JPEG hoặc RAW và lưu trữ cảnh quay (footage) trong bộ nhớ tích hợp hay thẻ nhớ microSD.



- Để có hiệu suất tối ưu, bạn nên sử dụng Hyperlapse ở độ cao hơn 50 m và đặt chênh lệch ít nhất hai giây giữa khoảng thời gian chụp.
- Bạn nên chọn chủ thể tĩnh (ví dụ: tòa nhà cao tầng, địa hình đồi núi) ở khoảng cách an toàn với máy bay (xa hơn 15 m). Không chọn đối tượng quá gần máy bay.
- Máy bay sẽ phanh và lơ lửng tại chỗ nếu phát hiện chướng ngại vật trong khi Hyperlapse.
- Máy bay chỉ tạo video nếu nó đã chụp ít nhất 25 bức ảnh, đây là số lượng cần thiết để tạo video một giây. Video được tạo ra khi có lệnh được đưa ra từ bộ điều khiển từ xa hoặc nếu chế độ Hyperlapse bị thoát đột ngột (chẳng hạn như khi kích hoạt RTH Pin yếu).

Hệ thống Hỗ trợ Phi công Nâng cao 3.0

Tính năng Hệ thống hỗ trợ phi công nâng cao 3.0 (Advanced Pilot Assistance System 3.0 - APAS 3.0) khả dụng ở chế độ Normal. Khi APAS được bật, máy bay liên tục phản hồi lệnh của người dùng và lập kế hoạch đường đi của nó theo cả đầu vào của cần điều khiển và môi

trường bay. APAS giúp bạn dễ dàng tránh chướng ngại vật hơn, thu được cảnh quay mượt mà hơn và mang lại trải nghiệm bay tốt hơn.

Tiếp tục chỉnh cần điều khiển tiến về phía trước hoặc lùi về phía sau. Máy bay sẽ tránh chướng ngại vật bằng cách bay bên trên, bên dưới hoặc bên trái, bên phải của chướng ngại vật. Máy bay cũng sẽ đồng thời phản ứng với các chuyển động của cần điều khiển khác.

Khi APAS được bật, có thể dừng máy bay bằng cách nhấn nút Flight Pause trên bộ điều khiển từ xa hoặc nhấn vào Stop trên màn hình trong DJI Fly. Máy bay bay lơ lửng trong ba giây và chờ lệnh của phi công.

Để bật APAS, hãy mở DJI Fly, vào *System Settings* → *Safety* và bật APAS.

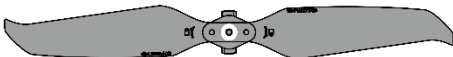
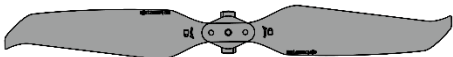
- ⚠
- APAS bị tắt khi sử dụng chế độ Bay thông minh và ghi hình ở độ phân giải cao như 2.7K 48/50/60 fps, 1080p 48/50/60/120/240 fps và 4K 48/50/60 fps.
 - APAS chỉ khả dụng khi bay tiến và bay lùi. Nếu máy bay bay sang trái hoặc phải, APAS sẽ bị tắt.
 - Đảm bảo rằng bạn sử dụng APAS khi có Hệ thống thị giác phía trước và phía sau. Đảm bảo không có người, động vật, vật thể có diện tích bề mặt nhỏ (ví dụ: cành cây) hoặc vật thể trong suốt (ví dụ: thủy tinh hoặc nước) dọc theo đường bay mong muốn.
 - Đảm bảo bạn sử dụng APAS khi Hệ thống thị giác phía dưới khả dụng hoặc tín hiệu GPS mạnh. APAS có thể không hoạt động bình thường khi máy bay đang bay trên mặt nước hoặc khu vực có tuyết phủ.
 - Cần hết sức thận trọng khi bay trong môi trường cực tối (<300 lux) hoặc sáng (>10.000 lux).
 - Chú ý đến DJI Fly và đảm bảo máy bay đang hoạt động bình thường ở chế độ APAS.

Ghi dữ liệu chuyến bay

Dữ liệu chuyến bay bao gồm số liệu viễn trắc, thông tin trạng thái máy bay và các thông số khác được lưu tự động vào bộ ghi dữ liệu nội bộ của máy bay. Dữ liệu có thể được truy cập bằng DJI Assistant 2 cho Mavic.

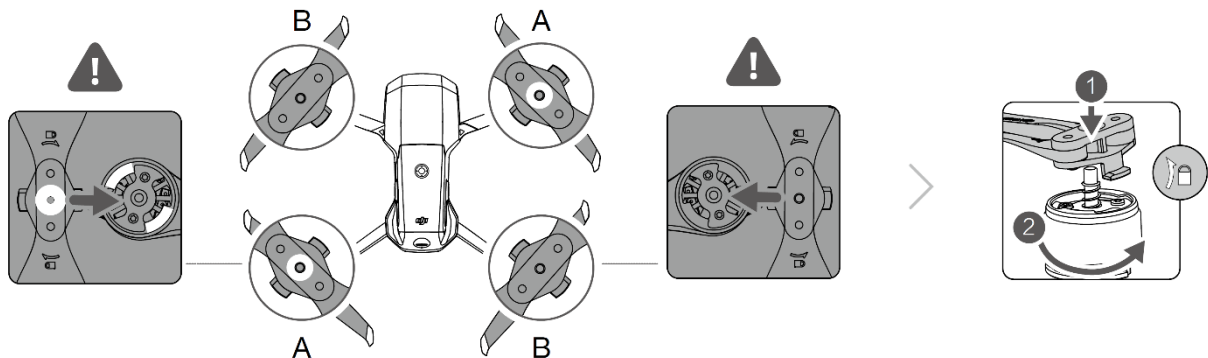
Cánh quạt

Có hai loại cánh quạt độ ồn thấp Mavic Air 2 Low-Noise Quick-Release, được thiết kế để quay theo các hướng khác nhau. Được đánh dấu để chỉ ra cánh quạt nào nên được gắn vào động cơ nào. Đảm bảo lắp đúng loại cánh quạt và động cơ theo hướng dẫn.

Cánh quạt	Có đánh dấu	Không đánh dấu
Hình minh họa		
Vị trí gắn	Gắn trên động cơ có dấu trắng	Gắn trên động cơ không có dấu trắng

Gắn cánh quạt

Gắn cánh quạt có dấu trắng vào động cơ có dấu trắng và gắn cánh quạt không có dấu trắng vào động cơ không có dấu trắng. Nhấn từng cánh quạt xuống động cơ và quay cho đến khi nó được cố định.



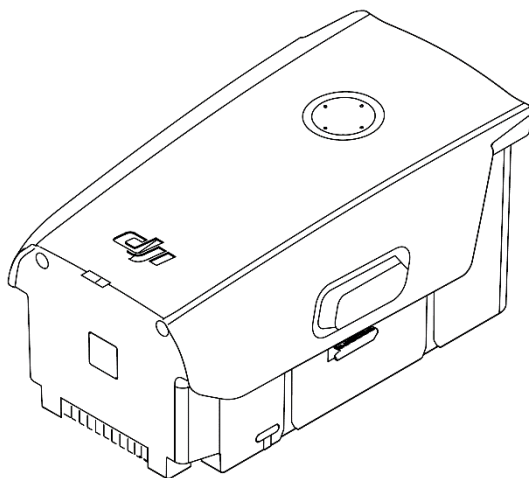
Tháo cánh quạt

Nhấn các cánh quạt xuống các động cơ và xoay chúng theo hướng mở khóa.

-
- ⚠
- Lưỡi cánh quạt sắc bén. Xử lý cẩn thận.
 - Chỉ sử dụng cánh quạt DJI chính hãng. KHÔNG trộn lẫn các loại cánh quạt.
 - Mua riêng các cánh quạt nếu cần.
 - Đảm bảo rằng các cánh quạt được lắp đặt chắc chắn trước mỗi chuyến bay.
 - Đảm bảo tất cả các cánh quạt ở tình trạng tốt trước mỗi chuyến bay. KHÔNG sử dụng cánh quạt cũ, nứt mẻ hoặc hỏng.
 - Tránh xa cánh quạt và động cơ đang quay để tránh bị thương.
 - Không bóp hoặc bẻ cong cánh quạt trong quá trình vận chuyển hoặc cất giữ.
 - Đảm bảo rằng các động cơ được lắp chắc chắn và quay trơn tru. Hạ cánh máy bay ngay lập tức nếu một động cơ bị kẹt và không thể quay tự do.
 - KHÔNG cố gắng sửa đổi cấu trúc của động cơ.
 - KHÔNG chạm vào hoặc để tay hoặc cơ thể của bạn tiếp xúc với động cơ sau khi bay vì chúng có thể nóng.
 - KHÔNG bịt bất kỳ lỗ thông gió nào trên động cơ hoặc thân máy bay.
 - Đảm bảo rằng ESCs phát ra âm thanh bình thường khi được bật nguồn.
-

Pin máy bay thông minh

Pin máy bay thông minh Mavic Air 2 là pin 11.55 V, 3500 mAh với chức năng sạc và xả thông minh.



Tính năng pin

1. Hiển thị mức pin: Các chỉ báo LED hiển thị mức pin hiện tại.
2. Chức năng tự động xả: Để ngăn ngừa hiện tượng phồng, pin sẽ tự động xả đến 96% mức pin khi không hoạt động trong một ngày và tự động xả đến 60% mức pin khi không hoạt động trong năm ngày. Nhiệt vừa phải tỏa ra từ pin trong quá trình xả là bình thường.
3. Sạc cân bằng: Trong khi sạc, điện áp của các ô pin sẽ tự động được cân bằng.
4. Bảo vệ quá tải: Pin tự động ngừng sạc sau khi được sạc đầy.
5. Phát hiện nhiệt độ: Để tự bảo vệ, pin chỉ sạc khi nhiệt độ từ 5°C đến 40°C.
6. Bảo vệ quá dòng: Pin ngừng sạc nếu phát hiện thấy dòng điện vượt quá.
7. Bảo vệ xả quá mức: Quá trình xả tự động dừng lại để tránh xả quá mức khi không sử dụng pin. Chế độ bảo vệ xả quá mức không được bật khi đang sử dụng pin.
8. Bảo vệ ngắn mạch: Nguồn điện tự động bị cắt nếu phát hiện thấy đoản mạch.
9. Bảo vệ hư hỏng ô pin: DJI Fly hiển thị lời nhắc cảnh báo khi phát hiện thấy ô pin bị hỏng.
10. Chế độ ngủ đông: Pin sẽ tắt sau 20 phút không hoạt động để tiết kiệm năng lượng. Nếu mức pin dưới 5%, pin sẽ chuyển sang chế độ ngủ đông để tránh xả quá mức sau khi không hoạt động trong sáu giờ. Ở chế độ ngủ đông, đèn báo mức pin không sáng. Sạc pin để đánh thức nó khỏi chế độ ngủ đông.
11. Truyền thông tin: Thông tin về điện áp, dung lượng và dòng điện của pin được truyền đến máy bay.

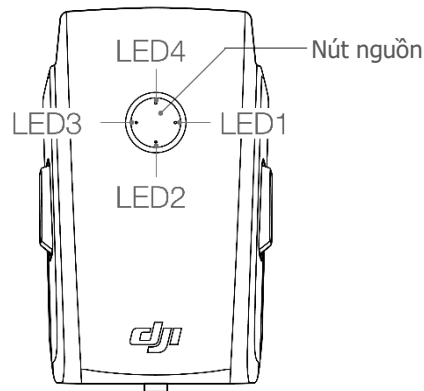
-
- ⚠ • Tham khảo thông tin Hướng dẫn an toàn và miễn trừ trách nhiệm của Mavic Air 2 và nhãn dán pin trước khi sử dụng. Người dùng chịu hoàn toàn trách nhiệm về mọi hoạt động và quá trình sử dụng.
-

Sử dụng pin

Kiểm tra mức pin

Nhấn nút nguồn một lần để kiểm tra mức pin.

Đèn LED hiển thị mức pin



Đèn LED hiển thị mức pin

○: LED sáng ☀: LED chớp ○: LED tắt

LED1	LED2	LED3	LED4	Mức pin
○	○	○	○	Mức pin $\geq 88\%$
○	○	○	☀	$75\% \leq \text{Mức pin} < 88\%$
○	○	○	○	$63\% \leq \text{Mức pin} < 75\%$
○	○	☀	○	$50\% \leq \text{Mức pin} < 63\%$
○	☀	○	○	$38\% \leq \text{Mức pin} < 50\%$
○	○	○	○	$25\% \leq \text{Mức pin} < 38\%$
○	○	○	○	$13\% \leq \text{Mức pin} < 25\%$
☀	○	○	○	$0\% \leq \text{Mức pin} < 13\%$

Bật/tắt nguồn

Nhấn nút nguồn một lần, sau đó nhấn lại và giữ trong hai giây để bật hoặc tắt pin. Đèn LED báo mức pin hiển thị mức pin khi máy bay được bật nguồn.

Lưu ý khi nhiệt độ thấp

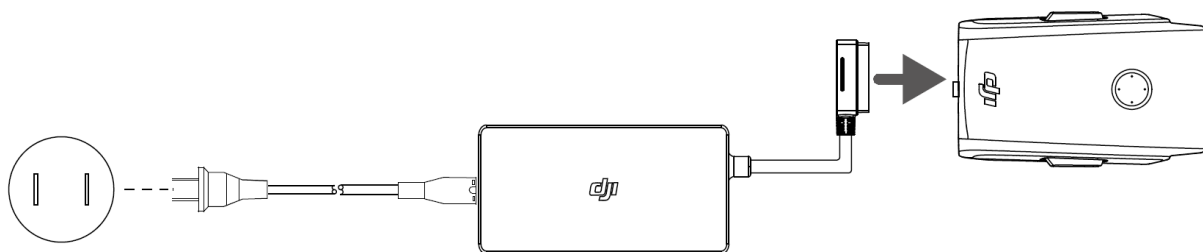
1. Dung lượng pin giảm đáng kể khi bay trong môi trường nhiệt độ thấp từ -10°C đến 5°C . Bạn nên cho máy bay bay tại chỗ một lúc để làm nóng pin. Đảm bảo sạc đầy pin trước khi cất cánh.
2. Không thể sử dụng pin trong môi trường nhiệt độ cực thấp dưới -10°C .
3. Khi ở trong môi trường nhiệt độ thấp, hãy kết thúc chuyến bay ngay khi DJI Fly hiển thị cảnh báo mức pin yếu.

- Để đảm bảo hiệu suất tối ưu của pin, hãy giữ nhiệt độ pin trên 20°C.
- Dung lượng pin giảm trong môi trường nhiệt độ thấp làm giảm hiệu suất kháng gió của máy bay. Hãy thận trọng khi bay.
- Bay cẩn thận hơn ở mực nước biển cao.

Sạc pin

Sạc đầy Pin máy bay thông minh trước mỗi chuyến bay bằng bộ sạc do DJI cung cấp.

- Kết nối bộ đổi nguồn AC với nguồn điện AC (100-240 V, 50/60 Hz).
- Gắn Pin máy bay thông minh vào bộ đổi nguồn AC bằng cáp sạc pin khi pin đã tắt nguồn.
- Đèn LED báo mức pin hiển thị mức pin hiện tại trong khi sạc.
- Pin máy bay thông minh được sạc đầy khi tất cả các đèn LED báo mức pin tắt. Tháo bộ sạc khi pin đã được sạc đầy.



- ⚠** KHÔNG sạc Pin máy bay thông minh ngay sau khi bay vì nhiệt độ có thể quá cao. Chờ cho đến khi pin nguội về nhiệt độ phòng trước khi sạc lại.
 - Bộ sạc sẽ ngừng sạc pin nếu nhiệt độ của pin không nằm trong phạm vi hoạt động từ 5°C đến 40°C. Nhiệt độ sạc lý tưởng là 22°C đến 28°C.
 - Hub sạc pin (không bao gồm trong bản đơn) có thể sạc tối đa 3 pin. Truy cập Cửa hàng trực tuyến DJI chính thức để tìm hiểu thêm.
 - Sạc đầy pin ít nhất ba tháng một lần để duy trì sức khỏe của pin.
 - DJI không chịu bất kỳ trách nhiệm nào đối với thiệt hại do bộ sạc của bên thứ ba gây ra.
- 💡** Nên xả Pin máy bay thông minh xuống 30% hoặc thấp hơn. Điều này có thể được thực hiện bằng cách cho máy bay bay ngoài trời cho đến khi pin máy bay còn ít hơn 30%.

Bảng dưới đây hiển thị mức pin trong quá trình sạc.

LED1	LED2	LED3	LED4	Mức pin
💡	💡	○	○	0% < Mức pin ≤ 50%
💡	💡	💡	○	50% < Mức pin ≤ 75%
💡	💡	💡	💡	75% < Mức pin < 100%
○	○	○	○	Đã sạc đầy

Cơ chế bảo vệ pin

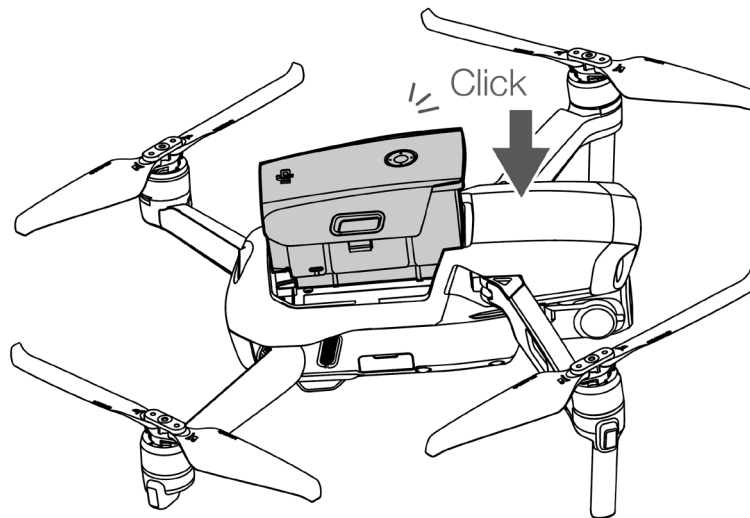
Đèn LED trên pin có thể hiển thị các chỉ báo bảo vệ pin được kích hoạt bởi các điều kiện sạc bất thường.

Cơ chế bảo vệ pin					
LED1	LED2	LED3	LED4	Kiểu nhấp nháy	Trạng thái
○	☀	○	○	LED2 chớp hai lần mỗi giây	Đã phát hiện quá dòng
○	☀	○	○	LED2 chớp ba lần mỗi giây	Đã phát hiện ngắn mạch
○	○	☀	○	LED3 chớp hai lần mỗi giây	Đã phát hiện quá tải
○	○	☀	○	LED3 chớp ba lần mỗi giây	Đã phát hiện bộ sạc quá áp
○	○	○	☀	LED4 chớp hai lần mỗi giây	Nhiệt độ sạc quá thấp
○	○	○	☀	LED4 chớp ba lần mỗi giây	Nhiệt độ sạc quá cao

Nếu các cơ chế bảo vệ pin được kích hoạt, để tiếp tục sạc, cần rút pin ra khỏi bộ sạc, sau đó cắm lại. Nếu nhiệt độ sạc không bình thường, hãy đợi nhiệt độ sạc trở lại bình thường và pin sẽ tự động tiếp tục sạc mà không cần rút phích cắm và cắm lại bộ sạc.

Lắp pin máy bay thông minh

Lắp Pin máy bay thông minh vào ngăn chứa pin của máy bay. Đảm bảo rằng nó được gắn chắc chắn và các khóa pin được bấm vào đúng vị trí.



Tháo pin máy bay thông minh

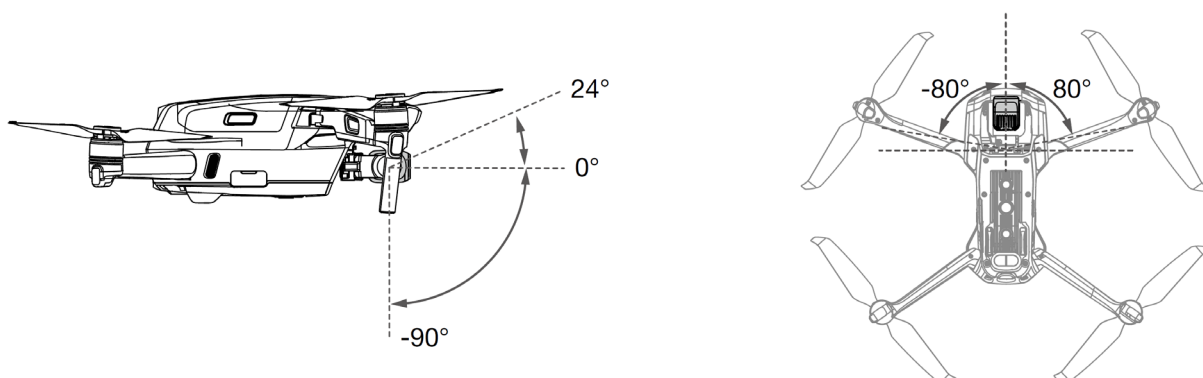
Nhấn khóa pin trên các cạnh bên của Pin máy bay thông minh để tháo pin ra khỏi ngăn.

- ⚠ • KHÔNG tháo pin khi máy bay đang bật nguồn.
- Đảm bảo rằng pin được gắn chắc chắn.

Bộ phận chống rung và Camera

Giới thiệu Bộ phận chống rung

Bộ phận chống rung (gimbal) 3 trục của Mavic Air 2 cung cấp khả năng ổn định cho camera, cho phép bạn chụp ảnh và quay video rõ ràng và ổn định. Phạm vi xoay ngang (pan) là -80° đến $+80^\circ$ và phạm vi xoay dọc (tilt) là -90° đến $+24^\circ$. Phạm vi xoay dọc mặc định là -90° đến 0° và phạm vi xoay dọc có thể được mở rộng đến -90° đến $+24^\circ$ bằng cách bật "Cho phép xoay bộ phận chống rung hướng lên" ("Allow Upward Gimbal Rotation") trong DJI Fly.



Sử dụng nút xoay bộ phận chống rung trên bộ điều khiển từ xa để điều khiển độ nghiêng (tilt) của camera. Ngoài ra, vào chế độ xem camera trong DJI Fly, nhấn vào màn hình cho đến khi một thanh điều chỉnh xuất hiện, kéo lên và xuống để điều khiển độ nghiêng (tilt) của camera và kéo sang trái và phải để điều khiển xoay ngang (pan) camera.

Các chế độ hoạt động của Bộ phận chống rung

Có hai chế độ hoạt động bộ phận chống rung có sẵn. Chuyển đổi giữa các chế độ hoạt động khác nhau trong DJI Fly.

Chế độ theo dõi: Góc giữa định hướng của bộ phận chống rung và mặt trước máy bay luôn không đổi.

Chế độ FPV: Bộ phận chống rung đồng bộ với chuyển động của máy bay để mang lại trải nghiệm bay ở góc nhìn thứ nhất.

-
- ⚠️
- Khi máy bay đang bật nguồn, không chạm hoặc gõ vào bộ phận chống rung. Để bảo vệ bộ phận chống rung trong quá trình cất cánh, hãy cất cánh từ mặt đất bằng phẳng và rộng rãi.
 - Các linh kiện chính xác trong bộ phận chống rung có thể bị hỏng khi va chạm hoặc va đập, điều này có thể khiến bộ phận chống rung hoạt động không bình thường.
 - Tránh để bụi hoặc cát bám vào bộ phận chống rung, đặc biệt là trong động cơ bộ phận chống rung.
 - Động cơ bộ phận chống rung có thể chuyển sang chế độ bảo vệ trong các trường hợp sau:
 - Máy bay ở trên mặt đất không bằng phẳng hoặc bộ phận chống rung bị che khuất.
 - Bộ phận chống rung chịu tác động ngoại lực quá mức, chẳng hạn như khi va chạm.

- ⚠️ • **KHÔNG** tác động lực bên ngoài lên bộ phận chống rung sau khi bộ phận chống rung được bật nguồn. **KHÔNG** thêm bất kỳ trọng tải nào vào bộ phận chống rung vì điều này có thể khiến bộ phận chống rung hoạt động không bình thường hoặc thậm chí dẫn đến hỏng động cơ vĩnh viễn.
- Đảm bảo đã tháo bộ bảo vệ bộ phận chống rung trước khi bật nguồn máy bay. Ngoài ra, hãy đảm bảo gắn thiết bị bảo vệ bộ phận chống rung khi máy bay không sử dụng.
- Bay trong sương mù dày đặc hoặc nhiều mây có thể làm ướt bộ phận chống rung, dẫn đến hỏng hóc tạm thời. Bộ phận chống rung phục hồi đầy đủ chức năng khi nó khô.

Giới thiệu Camera

Mavic Air 2 sử dụng camera cảm biến CMOS 1/2", có thể quay video 4K@60fps và chụp ảnh 48 MP, đồng thời hỗ trợ các chế độ chụp như Single (chụp ảnh đơn), Burst (chụp liên tục), AEB, Timed Shot (chụp theo thời gian), Panorama (chụp toàn cảnh), và Slow Motion (chuyển động chậm). Khẩu độ của máy ảnh là f/2.8 và có thể chụp từ 1 m đến vô cực.

- ⚠️ • Đảm bảo nhiệt độ và độ ẩm phù hợp với camera trong quá trình sử dụng và bảo quản.
- Sử dụng chất tẩy rửa ống kính chuyên dụng để làm sạch ống kính, để tránh bị hỏng.
- **KHÔNG** bịt bất kỳ lỗ thông gió nào trên camera vì nhiệt sinh ra có thể làm hỏng thiết bị và làm người dùng bị thương.

Lưu trữ hình ảnh và video

Mavic Air 2 hỗ trợ sử dụng thẻ nhớ microSD để lưu trữ ảnh và video của bạn. Cần có thẻ nhớ microSD xếp hạng UHS-I Speed Grade 3 (U3 hoặc V30) do tốc độ đọc và ghi nhanh là cần thiết cho dữ liệu video độ phân giải cao. Tham khảo phần Thông số kỹ thuật để biết thêm thông tin về thẻ microSD được khuyến nghị.

- ⚠️ • Không tháo thẻ nhớ microSD khỏi máy bay khi đang bật nguồn. Nếu không, thẻ microSD có thể bị hỏng.
- Để đảm bảo sự ổn định của hệ thống camera, các bản ghi video đơn được giới hạn trong 30 phút.
- Kiểm tra cài đặt camera trước khi sử dụng để đảm bảo chúng được cấu hình như mong muốn.
- Trước khi chụp ảnh hoặc quay video quan trọng, hãy chụp một vài hình ảnh để kiểm tra máy ảnh có hoạt động chính xác hay không.
- Không thể truyền hoặc sao chép ảnh hoặc video từ máy ảnh nếu máy bay tắt nguồn.
- Đảm bảo tắt nguồn máy bay đúng cách. Nếu không, các thông số camera của bạn sẽ không được lưu và mọi video đã quay có thể bị hỏng. DJI không chịu trách nhiệm về bất kỳ lỗi nào của hình ảnh hoặc video được ghi lại hoặc đã được ghi theo cách mà máy không thể đọc được.

Bộ điều khiển từ xa

Phần này mô tả các tính năng của bộ điều khiển từ xa và bao gồm các hướng dẫn điều khiển máy bay và camera.

Bộ điều khiển từ xa

Giới thiệu Bộ điều khiển từ xa

Được tích hợp vào bộ điều khiển từ xa là công nghệ truyền dẫn tầm xa OcuSync 2.0 của DJI, cung cấp phạm vi truyền tối đa 10 km và hiển thị video từ máy bay tới phần mềm DJI Fly trên thiết bị di động ở độ phân giải lên đến 1080p. Điều khiển máy bay và camera trơn tru bằng các nút trên tay cầm trong khi cần điều khiển có thể tháo rời giúp bộ điều khiển từ xa dễ dàng cất giữ.

Trong một khu vực rộng mở không có nhiễu điện từ, OcuSync 2.0 truyền tải kết nối video mượt mà lên đến 1080p, bất kể trạng thái bay thay đổi như thế nào. Bộ điều khiển từ xa hoạt động ở cả 2.4 GHz và 5.8 GHz, tự động chọn kênh truyền tốt nhất.

OcuSync 2.0 giảm độ trễ xuống 120 – 130 ms bằng cách cải thiện hiệu suất camera thông qua thuật toán giải mã video và liên kết không dây.

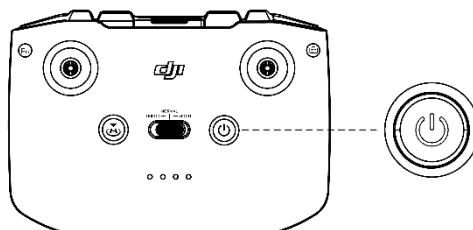
Viên pin bên trong bộ điều khiển có dung lượng 5200 mAh và thời gian hoạt động tối đa là 6 giờ. Bộ điều khiển từ xa sạc thiết bị di động với khả năng sạc 500 mA@5V. Bộ điều khiển từ xa tự động sạc thiết bị Android. Đối với thiết bị iOS, trước tiên hãy đảm bảo rằng tính năng sạc được bật trong DJI Fly. Tính năng sạc cho thiết bị iOS bị tắt theo mặc định và cần được bật mỗi khi bật bộ điều khiển từ xa.

- Phiên bản Hợp chuẩn: Bộ điều khiển từ xa tuân thủ các quy định của địa phương.
- Chế độ Điều khiển: Chế độ điều khiển xác định chức năng từng chuyển động của cần điều khiển. Ba chế độ được lập trình trước (Mode 1, Mode 2 và Mode 3) có sẵn và các chế độ tùy chỉnh có thể được định cấu hình trong DJI Fly. Chế độ mặc định là Mode 2.

Sử dụng Bộ điều khiển từ xa

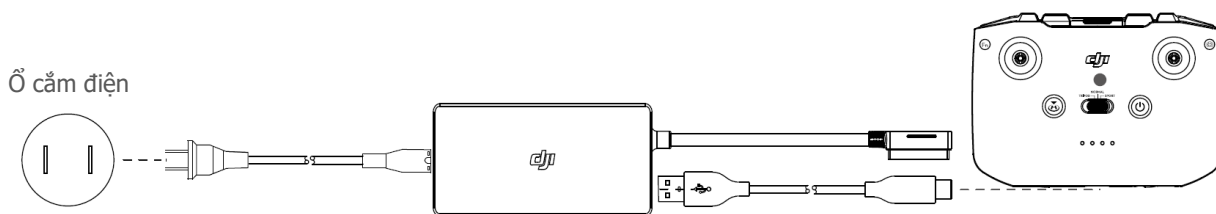
Bật / Tắt nguồn

Nhấn nút nguồn một lần để kiểm tra mức pin hiện tại. Nhấn một lần rồi nhấn lại và giữ để bật hoặc tắt bộ điều khiển từ xa. Nếu mức pin quá thấp, hãy sạc lại trước khi sử dụng.



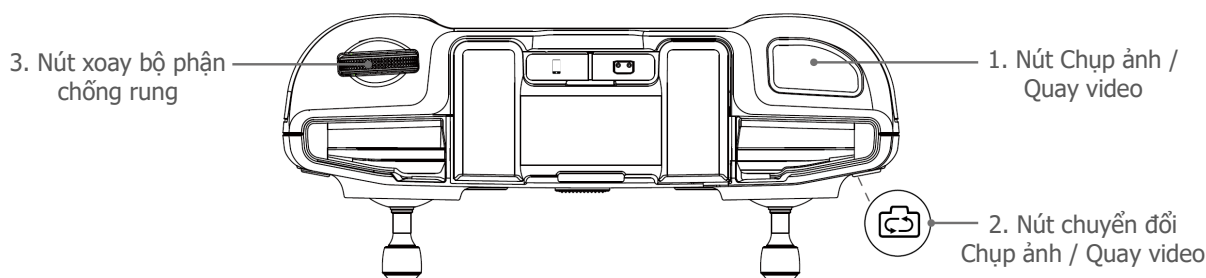
Sạc pin

Sử dụng cáp USB-C để kết nối bộ sạc nguồn AC với cổng USB-C của bộ điều khiển từ xa. Mất khoảng bốn giờ để sạc đầy bộ điều khiển từ xa.



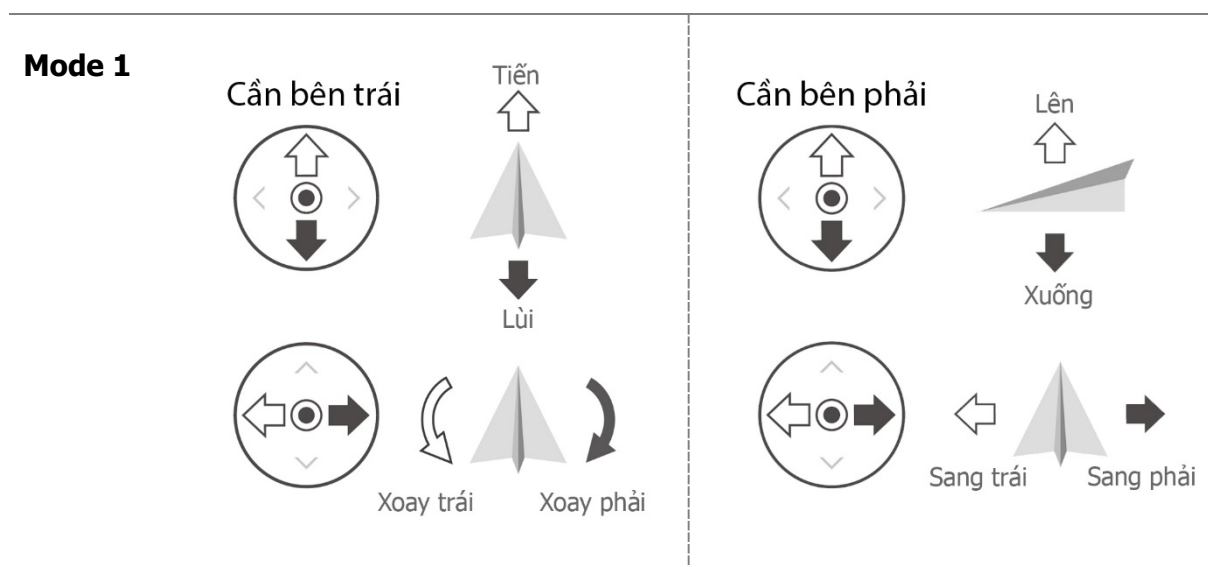
Điều khiển Bộ phận chống rung và Camera

1. Nút Chụp ảnh / Quay video: Nhấn một lần để chụp ảnh hoặc để bắt đầu / dừng quay video.
2. Chuyển đổi chế độ Chụp ảnh / Quay video: Nhấn một lần để chuyển đổi qua lại giữa chế độ chụp ảnh và quay video.
3. Nút xoay Bộ phận chống rung: Sử dụng để điều khiển độ nghiêng của bộ phận chống rung.



Điều khiển máy bay

Các cần điều khiển dùng để điều khiển xoay hướng trái/phải máy bay (pan), chuyển động tiến/lùi (pitch), độ cao lên/xuống (throttle) và dịch chuyển trái/phải (roll). Chế độ điều khiển xác định chức năng mỗi chuyển động của cần điều khiển. Ba chế độ được lập trình trước (Mode 1, Mode 2 và Mode 3) có sẵn và các chế độ tùy chỉnh có thể được định cấu hình trong phần mềm DJI Fly. Chế độ mặc định là Mode 2.



Mode 2

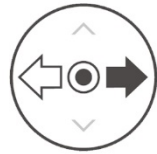
Cần bên trái



Lên



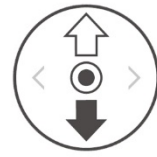
Xuống



Xoay trái

Xoay phải

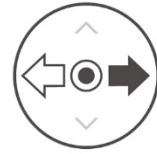
Cần bên phải



Tiến



Lùi

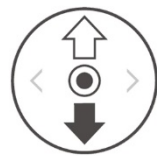


Sang trái

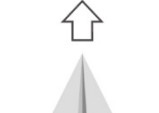
Sang phải

Mode 3

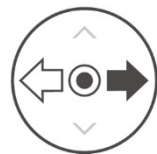
Cần bên trái



Tiến



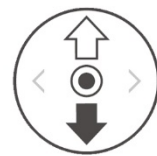
Lùi



Sang trái

Sang phải

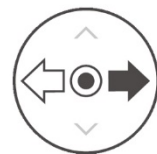
Cần bên phải



Lên

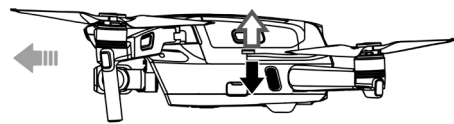
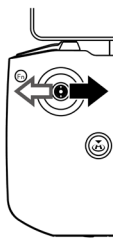
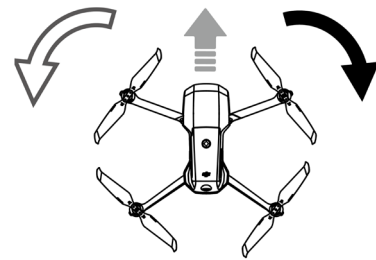


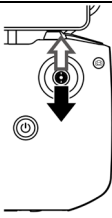
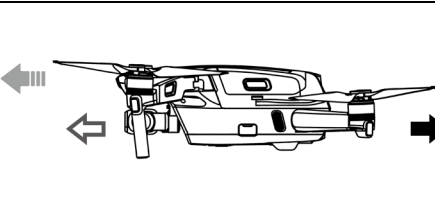
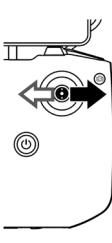
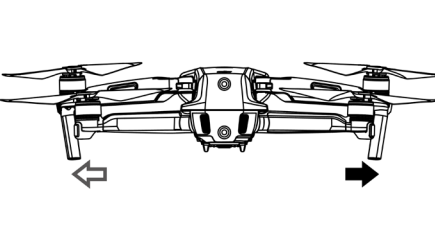
Xuống



Xoay trái

Xoay phải

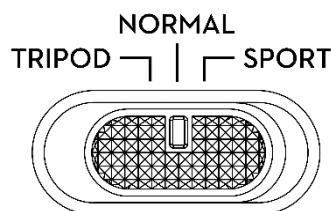
Điều khiển từ xa (Mode 2)	Máy bay ( Hướng mũi máy bay)	Ghi chú
		Di chuyển cần bên trái lên hoặc xuống sẽ thay đổi độ cao của máy bay. Đẩy cần lên để đi lên và xuống để hạ xuống. Cần điều khiển càng bị đẩy ra khỏi vị trí trung tâm, máy bay sẽ thay đổi độ cao càng nhanh. Luôn đẩy cần nhẹ nhàng để tránh thay đổi độ cao đột ngột và bất ngờ.
		Di chuyển cần bên trái sang trái hoặc phải sẽ điều khiển hướng của máy bay. Đẩy cần sang trái để xoay máy bay ngược chiều kim đồng hồ và sang phải để xoay máy bay theo chiều kim đồng hồ. Cần điều khiển càng bị đẩy ra khỏi vị trí trung tâm, máy bay sẽ xoay càng nhanh.

		Di chuyển cần bên phải lên hoặc xuống sẽ điều khiển máy bay bay thẳng. Đẩy cần lên để bay tới và xuống để bay lùi. Cần điều khiển càng bị đẩy ra khỏi vị trí trung tâm, máy bay sẽ di chuyển càng nhanh.
		Di chuyển cần bên phải sang trái hoặc phải sẽ điều khiển máy bay bay ngang. Đẩy cần sang trái để bay sang trái và sang phải để bay sang phải. Cần điều khiển càng bị đẩy ra khỏi vị trí trung tâm, máy bay sẽ chuyển động càng nhanh.

Chuyển đổi chế độ bay

Gạt công tắc để chọn chế độ bay mong muốn.

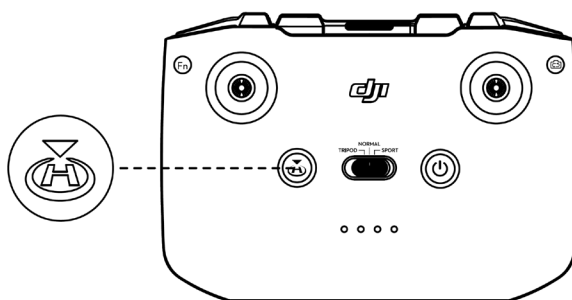
Vị trí	Chế độ bay
Sport	Chế độ thể thao
Normal	Chế độ bình thường
Tripod	Chế độ chân máy (bay chậm)



Nút Tạm dừng bay / RTH

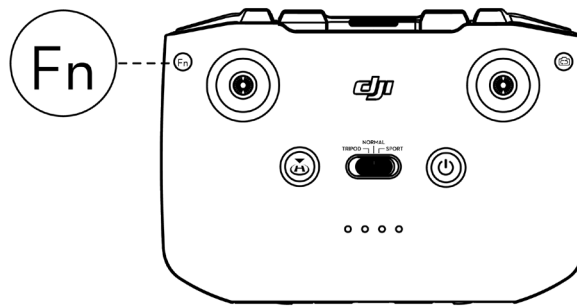
Nhấn một lần để làm cho máy bay phanh và dừng tại chỗ. Nếu máy bay đang thực hiện QuickShots, RTH hoặc tự động hạ cánh, hãy nhấn một lần để thoát quy trình và sau đó phanh.

Nhấn và giữ nút RTH cho đến khi bộ điều khiển từ xa phát ra tiếng bíp để bắt đầu RTH. Nhấn lại nút này để hủy RTH và lấy lại quyền kiểm soát máy bay. [Tham khảo phần Trở về Điểm xuất phát](#) để biết thêm thông tin về RTH.



Nút tùy chỉnh

Vào phần Cài đặt Hệ thống DJI Fly (*System Settings*), sau đó chọn Điều khiển (*Control*) để tùy chỉnh chức năng cho nút này. Các chức năng bao gồm cân chỉnh bộ phận chống rung, chuyển đổi đèn LED phụ trợ và chuyển đổi bản đồ với chế độ xem trực tiếp.

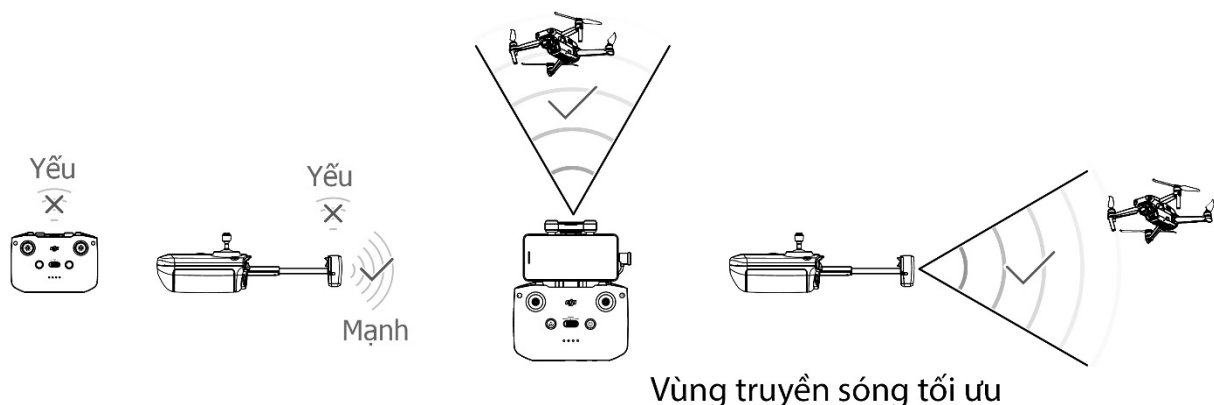


Cảnh báo của điều khiển từ xa

Bộ điều khiển từ xa phát âm thanh cảnh báo trong khi RTH hoặc khi mức pin yếu (6% đến 10%). Có thể hủy mức cảnh báo pin yếu bằng cách nhấn nút nguồn. Tuy nhiên, không thể hủy cảnh báo khi mức pin nguy cấp (dưới 5%).

Vùng truyền sóng tối ưu

Tín hiệu giữa máy bay và bộ điều khiển từ xa đáng tin cậy nhất khi các ăng-ten được định vị liên quan đến máy bay như mô tả bên dưới.



Kết nối bộ điều khiển từ xa

Bộ điều khiển từ xa đã được liên kết với máy bay trước khi giao hàng. Chỉ cần kết nối lại khi sử dụng bộ điều khiển từ xa mới lần đầu tiên. Làm theo các bước sau để kết nối bộ điều khiển từ xa mới:

1. Bật nguồn bộ điều khiển từ xa và máy bay.
2. Khởi chạy phần mềm DJI Fly.
3. Trong chế độ xem camera, chạm vào dấu ●●● và chọn Điều khiển và Ghép nối với Máy bay (*Control and Pair to Aircraft (Link)*).
4. Nhấn và giữ nút nguồn của máy bay trong hơn bốn giây. Máy bay phát ra tiếng bíp khi nó đã sẵn sàng kết nối. Máy bay kêu bíp hai lần cho biết kết nối thành công. Đèn LED báo mức pin của bộ điều khiển từ xa sẽ phát sáng liên tục.



- Đảm bảo bộ điều khiển từ xa cách máy bay không quá 0,5 m trong quá trình kết nối.
- Bộ điều khiển từ xa cũ sẽ tự động hủy kết nối khỏi máy bay nếu một bộ điều khiển từ xa mới được kết nối với cùng một máy bay.



- Sạc đầy bộ điều khiển từ xa trước mỗi chuyến bay. Bộ điều khiển từ xa phát âm thanh cảnh báo khi mức pin yếu.
- Nếu bộ điều khiển từ xa được bật nguồn và không sử dụng trong năm phút, một âm thanh cảnh báo sẽ phát ra. Sau 6 phút, máy bay tự động tắt nguồn. Di chuyển các cần điều khiển hoặc nhấn bất kỳ nút nào để hủy cảnh báo.
- Điều chỉnh giá đỡ thiết bị di động để đảm bảo thiết bị di động được an toàn.
- Sạc đầy pin ít nhất ba tháng một lần để duy trì sức khỏe của pin.

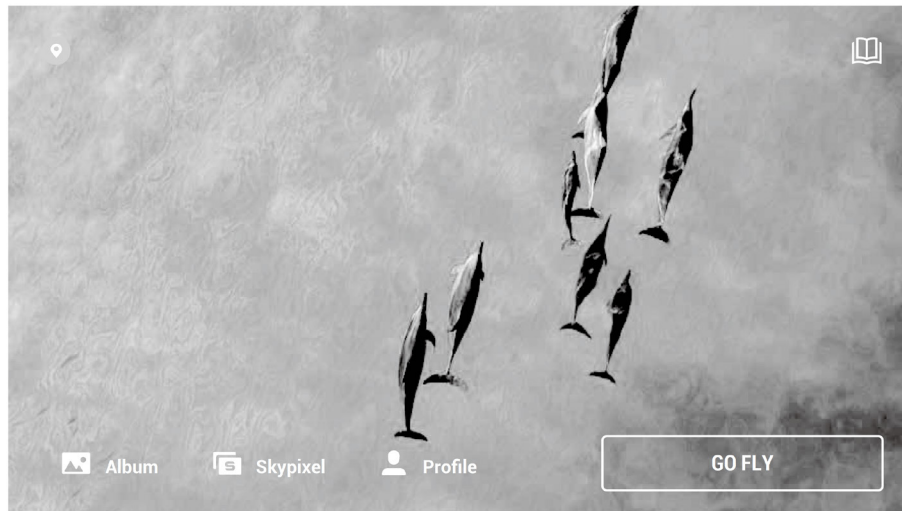
Phần mềm DJI Fly

Phần này giới thiệu các chức năng chính của DJI Fly App.

Phần mềm DJI Fly

Trang chủ

Khởi chạy ứng dụng DJI Fly và vào màn hình chính.



Học viện

Nhấn vào biểu tượng ở góc trên cùng bên phải để vào Học viện. Bạn có thể xem hướng dẫn về sản phẩm, thủ thuật bay, an toàn bay và tài liệu hướng dẫn tại đây.

Album

Cho phép bạn xem album của DJI Fly và album trên điện thoại của bạn. Phần Create bao gồm Templates và Pro. Templates cung cấp tính năng tự động chỉnh sửa cho cảnh quay (footage) đã nhập. Pro cho phép bạn chỉnh sửa cảnh quay theo cách thủ công.

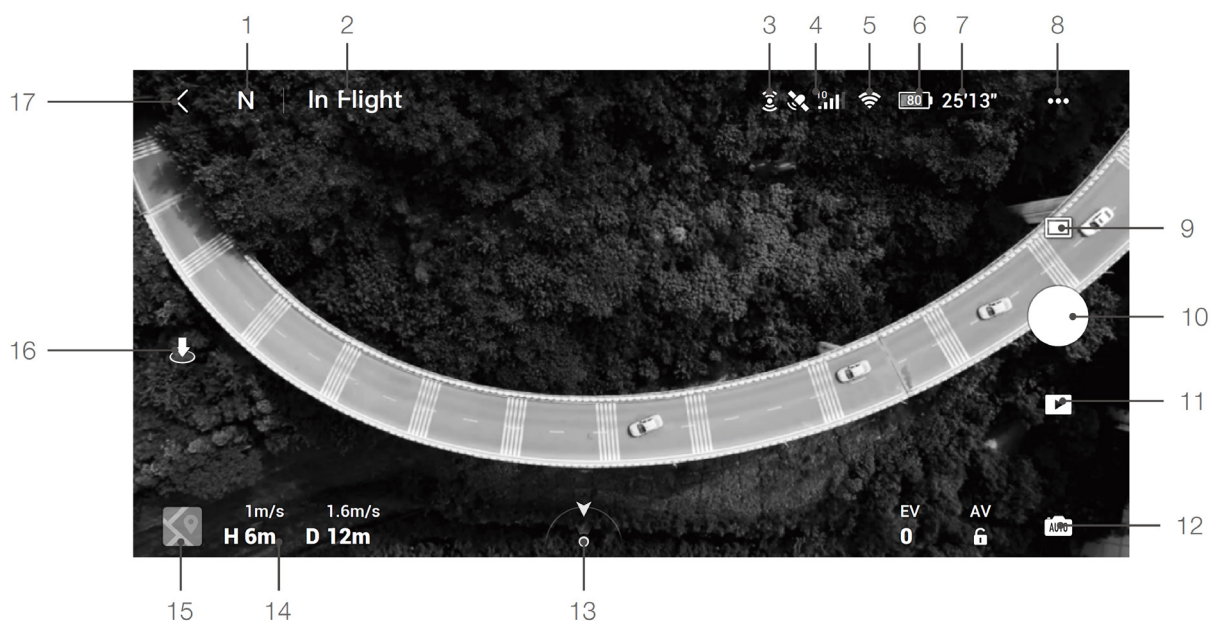
SkyPixel

Vào SkyPixel để xem video và ảnh do người dùng chia sẻ.

Hồ sơ

Xem thông tin tài khoản, dữ kiện chuyến bay, diễn đàn DJI, cửa hàng trực tuyến, tính năng *Find My Drone* (tìm máy bay) và các cài đặt khác.

Chế độ xem camera



1. Chế độ bay

N : Hiển thị chế độ bay hiện tại.

2. Thanh trạng thái hệ thống

In Flight : Cho biết trạng thái chuyển bay của máy bay và hiển thị các thông báo cảnh báo khác nhau.

3. Trạng thái hệ thống thị giác tiến và lùi



: Phần trên của biểu tượng cho biết trạng thái của Hệ thống thị giác phía trước và phần dưới của biểu tượng cho biết trạng thái của Hệ thống thị giác phía sau. Biểu tượng có màu trắng khi hệ thống thị giác hoạt động bình thường và màu đỏ khi hệ thống thị giác không khả dụng.

4. Trạng thái GPS



: Hiển thị cường độ tín hiệu GPS hiện tại.

5. Cường độ tín hiệu đường xuống của video



: Hiển thị cường độ đường xuống video giữa máy bay và bộ điều khiển từ xa.

6. Mức pin máy bay



: Hiển thị mức pin hiện tại.

7. Thông tin pin

25'13 : Nhấn để xem thông tin về pin như nhiệt độ pin, điện áp và thời gian bay.

8. Cài đặt hệ thống

••• : Nhấn để xem thông tin về an toàn, điều khiển, camera và truyền dẫn sóng.

An toàn (Safety)

Bảo vệ Chuyển bay (*Flight Protection*): Nhấn để thiết đặt độ cao tối đa, khoảng cách tối đa, độ cao khi Tự động RTH và để cập nhật Điểm xuất phát.

Hỗ trợ bay (*Flight Assistance*): Hệ thống thị giác phía trước và phía dưới được bật, có nghĩa là máy bay có thể cảm nhận và tránh chướng ngại vật khi tính năng Phát hiện Vật cản được bật. Máy bay không thể tránh chướng ngại vật khi tính năng Phát hiện Vật cản bị vô hiệu hóa. APAS chỉ được bật khi nó được bật.

Cảm biến (*Sensors*): Chạm để xem IMU và trạng thái la bàn và bắt đầu hiệu chỉnh nếu cần. Người dùng cũng có thể kiểm tra đèn LED phụ trợ và mở khóa cài đặt vùng GEO.

Cài đặt An toàn Nâng cao (*Advanced Safety Settings*) bao gồm cài đặt hành vi của máy bay khi tín hiệu điều khiển từ xa bị mất và khi cánh quạt có thể dừng trong khi bay. "Emergency Only" cho biết rằng động cơ chỉ có thể dừng lại giữa chuyển bay trong một tình huống khẩn cấp chẳng hạn như có va chạm, động cơ sputter, máy bay đang trôi trên không hoặc máy bay mất kiểm soát và đang bay lên hoặc giảm xuống rất nhanh. "Anytime" cho biết rằng động cơ có thể dừng lại giữa chuyển bay bất cứ lúc nào khi người dùng thực hiện lệnh cần điều khiển kết hợp (Combination Stick Command - CSC). Việc dừng động cơ giữa chuyển bay sẽ khiến máy bay rơi.

Tính năng Tìm máy bay (*Find My Drone*) giúp tìm vị trí của máy bay trên mặt đất.

Điều khiển (Control)

Cài đặt Máy bay (*Aircraft Settings*): Nhấn để cài đặt hệ thống đo lường.

Cài đặt Bộ phận chống rung (*Gimbal Settings*): Nhấn để cài đặt chế độ bộ phận chống rung, cho phép xoay bộ phận chống rung, chỉnh bộ phận chống rung về điểm giữa và để cân chỉnh bộ phận chống rung.

Cài đặt Bộ điều khiển từ xa (*Remote Controller Settings*): Nhấn để cài đặt chức năng của nút tùy chỉnh, để cân chỉnh bộ điều khiển từ xa, cho phép sạc điện thoại đối với thiết bị iOS và để chuyển chế độ cần điều khiển. Đảm bảo hiểu cách hoạt động của các chế độ cần điều khiển trước khi thay đổi chế độ điều khiển.

Hướng dẫn bay cho người mới bắt đầu (*Beginner Flight Tutorial*): Xem hướng dẫn bay.

Kết nối với Máy bay (*Connect to Aircraft*): Khi máy bay chưa được kết nối với bộ điều khiển từ xa, hãy nhấn để bắt đầu liên kết.

Camera

Cài đặt Thông số Camera (*Camera Parameter Settings*): Hiển thị các cài đặt khác nhau tùy theo chế độ chụp.

Chế độ chụp	Cài đặt
Photo	Định dạng và kích thước ảnh
Video	Định dạng video, màu sắc, định dạng mã hóa và phụ đề
QuickShots	Định dạng video, độ phân giải và phụ đề
Hyperlapse	Định dạng video, độ phân giải, loại ảnh, chống nhấp nháy và khung chụp
Pano	Loại ảnh

Cài đặt chung (*General Settings*): Nhấn để xem và đặt biểu đồ, cảnh báo phơi sáng quá mức, đường lưới, cân bằng trắng, tự động đồng bộ hóa ảnh HD và bộ nhớ cache khi ghi.

Vị trí lưu trữ (*Storage Location*): Cảnh quay (footage) có thể được lưu trong bộ nhớ máy bay hoặc trên thẻ nhớ microSD.

Cài đặt bộ nhớ đệm (*Cache Settings*): Đặt bộ nhớ đệm khi ghi và dung lượng bộ nhớ đệm video tối đa.

Truyền dẫn sóng (*Transmission*)

Xác định tần số và cài đặt chế độ kênh.

Thông tin khác (*About*)

Xem thông tin thiết bị, thông tin chương trình cơ sở (firmware), phiên bản ứng dụng, phiên bản pin,..v..v...

9. Chế độ chụp



Photo: Single, 48MP, Smart, AEB, Burst, và Timed Shot.

Video: Normal (phân giải 4K 24/25/30/48/50/60 fps, phân giải 2.7K 24/25/30/48/50/60 fps, phân giải 1080p 24/25/30/48/50/60 fps), HDR (phân giải 4K 24/25/30 fps, phân giải 2.7K 24/25/30 fps, phân giải 1080p 24/25/30 fps), Slow Motion (phân giải 1080p 120/240 fps).

Pano (toàn cảnh): Sphere (hình cầu), 180°, Wide Angle (góc rộng) và Vertical (chiều dọc). Máy bay tự động chụp một số ảnh theo loại Pano đã chọn và tạo ảnh toàn cảnh.

QuickShots: Dronie, Circle, Helix, Rocket, Boomerang và Asteroid.

Hyperlapse: Free, Circle, Course Lock và Waypoints. Free và Waypoints hỗ trợ độ phân giải 8K.

10. Nút chụp ảnh / quay video



: Nhấn để chụp ảnh hoặc để bắt đầu hoặc dừng quay video.

11. Phát lại



: Nhấn để phát lại và xem trước ảnh và video ngay sau khi chúng được chụp.

12. Chuyển đổi chế độ máy ảnh



: Chọn giữa chế độ Auto (tự động) và Manual (thủ công) khi ở chế độ Photo. Ở chế độ Manual, có thể chỉnh cửa trập và ISO. Ở chế độ Auto, AE khóa và EV có thể được tùy chỉnh.

13. Định hướng máy bay



: Hiển thị hướng của máy bay theo thời gian thực.

14. Phép đo từ xa chuyển bay

D 12m H 6m 1.6m/s 1m/s: Hiển thị khoảng cách giữa máy bay và Điểm xuất phát (Home Point), độ cao so với Điểm xuất phát, tốc độ theo phương ngang của máy bay và tốc độ theo phương đứng của máy bay.

15. Bản đồ



: Nhấn để xem bản đồ.

16. Tự động cất cánh / hạ cánh / RTH



Nhấn vào biểu tượng. Khi lời nhắc xuất hiện, hãy nhấn và giữ nút để bắt đầu tự động cất cánh hoặc hạ cánh.



Nhấn để bắt đầu Smart RTH và đưa máy bay quay lại Điểm xuất phát được ghi nhận lần cuối.

17. Quay lại



: Nhấn để quay lại màn hình chính.

Kéo một hộp xung quanh chủ thể trong chế độ xem camera để bật tính năng FocusTrack. Nhấn và giữ trên màn hình để hiển thị thanh điều chỉnh bộ phận chống rung để điều chỉnh góc bộ phận chống rung.



- Đảm bảo sạc đầy pin thiết bị di động của bạn trước khi khởi chạy DJI Fly.
- Dữ liệu di động (3G/4G) được yêu cầu khi sử dụng DJI Fly. Liên hệ với nhà cung cấp dịch vụ di động của bạn để biết phí dữ liệu.
- Nếu bạn đang sử dụng điện thoại di động làm thiết bị hiển thị, KHÔNG nhận cuộc gọi điện thoại hoặc sử dụng các tính năng nhắn tin trong chuyến bay.
- Đọc kỹ tất cả các mẹo an toàn, thông báo cảnh báo và tuyên bố từ chối trách nhiệm. Hiểu rõ các quy định liên quan trong khu vực của bạn. Bạn hoàn toàn chịu trách nhiệm về việc nhận thức được tất cả các quy định liên quan và bay theo cách tuân thủ.
 - a. Đọc và hiểu các thông báo cảnh báo trước khi sử dụng các tính năng Tự động cất cánh và Tự động hạ cánh.
 - b. Đọc và hiểu các thông báo cảnh báo và tuyên bố từ chối trách nhiệm trước khi đặt độ cao vượt quá giới hạn mặc định.
 - c. Đọc và hiểu các thông báo cảnh báo và tuyên bố từ chối trách nhiệm trước khi chuyển đổi giữa các chế độ bay.
 - d. Đọc và hiểu các thông báo cảnh báo và lời nhắc từ chối trách nhiệm khi ở gần hoặc trong vùng GEO (khu vực bị hạn chế hoặc cấm bay).
 - e. Đọc và hiểu các thông báo cảnh báo trước khi sử dụng Chế độ bay thông minh.
- Hạ cánh máy bay của bạn ngay lập tức tại một vị trí an toàn nếu lời nhắc xuất hiện trong ứng dụng.
- Xem lại tất cả các thông báo cảnh báo trên danh sách kiểm tra hiển thị trong ứng dụng trước mỗi chuyến bay.
- Sử dụng hướng dẫn bay trong ứng dụng để thực hành kỹ năng bay của bạn nếu bạn chưa bao giờ vận hành máy bay hoặc nếu bạn không có đủ kinh nghiệm để vận hành máy bay một cách tự tin.
- Lưu trữ (cache) dữ liệu bản đồ của khu vực bạn dự định lái máy bay bằng cách kết nối internet trước mỗi chuyến bay.

-  • Ứng dụng được thiết kế để hỗ trợ hoạt động của bạn. Sử dụng tùy theo quyết định của riêng bạn và KHÔNG nên tin cậy vào ứng dụng để điều khiển máy bay của bạn. Việc bạn sử dụng ứng dụng phải tuân theo Điều khoản sử dụng của DJI Fly và Chính sách quyền riêng tư của DJI. Đọc kỹ chúng trong ứng dụng.
-

Bay

Phần này mô tả các phương pháp bay an toàn và các hạn chế về chuyển bay.

Bay

Sau khi việc chuẩn bị trước chuyến bay hoàn tất, bạn nên trau dồi kỹ năng bay và thực hành bay an toàn. Đảm bảo rằng tất cả các chuyến bay được thực hiện trong một khu vực mở. Tham khảo phần Bộ điều khiển từ xa và Phần mềm DJI Fly để biết thông tin về cách sử dụng bộ điều khiển từ xa và ứng dụng để điều khiển máy bay.

Yêu cầu về môi trường bay

1. Không sử dụng máy bay trong điều kiện thời tiết khắc nghiệt bao gồm tốc độ gió vượt quá 10 m/s, tuyết, mưa và sương mù.
2. Chỉ bay ở những khu vực thoáng. Bay trong khu vực mở. Các kiến trúc cao và cấu trúc kim loại lớn có thể ảnh hưởng đến độ chính xác của la bàn và hệ thống GPS của máy bay. Khuyến nghị giữ máy bay cách các công trình ít nhất 5 m.
3. Tránh chướng ngại vật, đám đông, đường dây điện cao thế, cây cối và vùng nước. Khuyến nghị giữ máy bay cao hơn mặt nước ít nhất 3 m.
4. Giảm thiểu nhiễu bằng cách tránh các khu vực có mức độ điện từ cao như các vị trí gần đường dây điện, trạm gốc (base stations), trạm biến áp điện và tháp phát sóng.
5. Hiệu suất của máy bay và pin phụ thuộc vào các yếu tố môi trường như mật độ không khí và nhiệt độ. Hãy cẩn thận khi bay cao hơn mực nước biển từ 5000 m trở lên, vì pin và hiệu suất của máy bay có thể bị giảm.
6. Máy bay không thể sử dụng GPS trong vùng địa cực. Sử dụng Hệ thống thị giác phía dưới khi bay ở những địa điểm như vậy.
7. Nếu cất cánh từ một bề mặt chuyển động, chẳng hạn như tàu thuyền hoặc xe đang di chuyển, hãy bay cẩn thận.

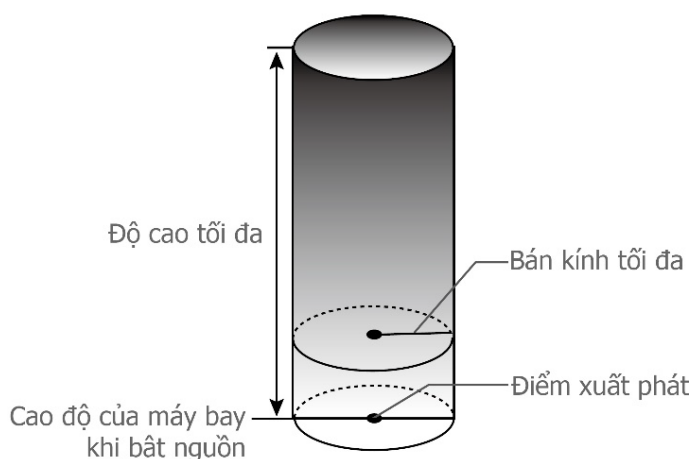
Các giới hạn khi bay và vùng GEO

Người khai thác sử dụng máy bay không người lái (UAV) cần tuân thủ các quy định của các tổ chức điều tiết như Tổ chức Hàng không Dân dụng Quốc tế, Cục Hàng không Liên bang và các cơ quan quản lý hàng không địa phương. Vì lý do an toàn, các giới hạn bay được đặt theo mặc định để giúp người dùng vận hành máy bay này một cách an toàn và hợp pháp. Người dùng có thể thiết đặt giới hạn chuyến bay đối với độ cao và khoảng cách.

Giới hạn độ cao, giới hạn khoảng cách và vùng GEO (khu vực bị hạn chế hoặc cấm bay) hoạt động đồng thời để quản lý an toàn chuyến bay khi có GPS. Khi không có GPS, chỉ có thể giới hạn độ cao.

Giới hạn độ cao và khoảng cách khi bay

Có thể thay đổi giới hạn độ cao và khoảng cách bay trong DJI Fly. Dựa trên các cài đặt này, máy bay sẽ bay trong một hình trụ hạn chế, như hình dưới đây:



Khi có GPS

	Giới hạn bay	Ứng dụng DJI Fly	Đèn báo trạng thái máy bay
Độ cao tối đa	Độ cao của máy bay không được vượt quá giá trị quy định	Cảnh báo: Đã đạt đến giới hạn chiều cao (<i>Warning: Height limit reached</i>)	Nhấp nháy màu xanh lục và đỏ xen kẽ
Bán kính tối đa	Khoảng cách bay phải nằm trong bán kính tối đa	Cảnh báo: Đã đạt đến giới hạn khoảng cách (<i>Warning: Distance limit reached</i>)	

Khi chỉ có Hệ thống thị giác phía dưới khả dụng

	Giới hạn bay	Ứng dụng DJI Fly	Đèn báo trạng thái máy bay
Độ cao tối đa	Độ cao bị hạn chế ở mức 5 m khi tín hiệu GPS yếu và Hệ thống thị giác phía dưới được kích hoạt. Độ cao bị hạn chế ở mức 30 m khi tín hiệu GPS yếu và Hệ thống thị giác phía dưới không hoạt động.	Cảnh báo: Đã đạt đến giới hạn chiều cao <i>(Warning: Height limit reached)</i>	Nhấp nháy màu xanh lục và đỏ xen kẽ
Bán kính tối đa	Nhấp nháy màu vàng		



- Việc giới hạn độ cao khi GPS yếu sẽ không bị hạn chế nếu có tín hiệu GPS mạnh vào lúc máy bay được bật nguồn.
- Nếu máy bay ở trong vùng GEO và có tín hiệu GPS yếu hoặc không có, đèn báo trạng thái máy bay sẽ phát sáng màu đỏ trong năm giây sau mỗi mười hai giây.
- Nếu máy bay đạt đến giới hạn, bạn vẫn có thể điều khiển máy bay, nhưng bạn không thể bay thêm nữa. Nếu máy bay bay ra khỏi bán kính tối đa, nó sẽ tự động bay trở lại trong phạm vi khi tín hiệu GPS mạnh.

- ⚠ • Vì lý do an toàn, không bay gần sân bay, đường cao tốc, nhà ga, tuyến đường sắt, trung tâm thành phố hoặc các khu vực nhạy cảm khác. Chỉ bay máy bay trong tầm nhìn của bạn.

Khu vực GEO

Tất cả các khu vực GEO (khu vực hạn chế hoặc cấm bay) được liệt kê trên trang web chính thức của DJI tại <http://www.dji.com/flysafe>. Các khu vực GEO được chia thành nhiều loại khác nhau và bao gồm các địa điểm như sân bay, không gian nơi máy bay có người lái hoạt động ở cao độ thấp, biên giới giữa các quốc gia và các địa điểm nhạy cảm như nhà máy điện.

Sẽ có lời nhắc trong ứng dụng DJI Fly khi bay trong vùng GEO.

Danh sách kiểm tra trước chuyến bay

1. Đảm bảo bộ điều khiển từ xa, thiết bị di động và pin máy bay thông minh đã được sạc đầy.
2. Đảm bảo pin máy bay thông minh và các cánh quạt được gắn chắc chắn.
3. Đảm bảo rằng các cánh tay máy bay được mở ra.
4. Đảm bảo bộ phận chống rung và camera hoạt động bình thường.
5. Đảm bảo rằng không có vật gì cản trở động cơ và chúng hoạt động bình thường.
6. Đảm bảo rằng ứng dụng DJI Fly đã được kết nối thành công với máy bay.
7. Đảm bảo rằng ống kính camera và cảm biến của Hệ thống thị giác sạch sẽ.
8. Chỉ sử dụng các bộ phận linh kiện, phụ kiện DJI chính hãng hoặc được chứng nhận bởi DJI. Các bộ phận linh kiện, phụ kiện từ các nhà sản xuất không được DJI chứng nhận hoặc bộ phận linh kiện, phụ kiện trái phép có thể gây ra trục trặc hệ thống và ảnh hưởng đến an toàn.

Tự động cất cánh / hạ cánh

Tự động cất cánh

Sử dụng chế độ tự động cất cánh khi đèn báo trạng thái máy bay nhấp nháy màu xanh lục.

1. Khởi chạy DJI Fly và vào chế độ xem camera.
2. Hoàn thành tất cả các bước trong danh sách kiểm tra trước chuyến bay.
3. Nhấn . Nếu điều kiện an toàn để cất cánh, hãy nhấn và giữ nút để xác nhận.
4. Máy bay sẽ cất cánh và bay lơ lửng cách mặt đất 1,2 m.

- ⚠ • Đèn báo trạng thái máy bay cho biết máy bay có đang sử dụng GPS và/hoặc Hệ thống thị giác phía dưới để điều khiển chuyển bay hay không. Bạn nên đợi cho đến khi tín hiệu GPS mạnh trước khi sử dụng chế độ tự động cất cánh.
- KHÔNG cất cánh từ bề mặt chuyển động, chẳng hạn như trên tàu thuyền hoặc xe đang di chuyển.

Tự động hạ cánh

Sử dụng tự động hạ cánh khi đèn báo trạng thái máy bay nhấp nháy màu xanh lục.

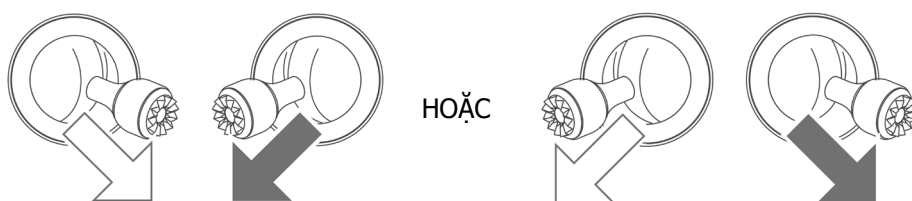
1. Nhấn . Nếu điều kiện hạ cánh an toàn, hãy nhấn và giữ nút để xác nhận.
2. Tự động hạ cánh có thể được hủy bỏ bằng cách chạm vào .
3. Nếu Hệ thống thị giác hoạt động bình thường, tính năng Bảo vệ Hạ cánh sẽ được bật.
4. Động cơ dừng sau khi hạ cánh.

 • Chọn một nơi thích hợp để hạ cánh.

Khởi động / Dừng động cơ

Khởi động động cơ

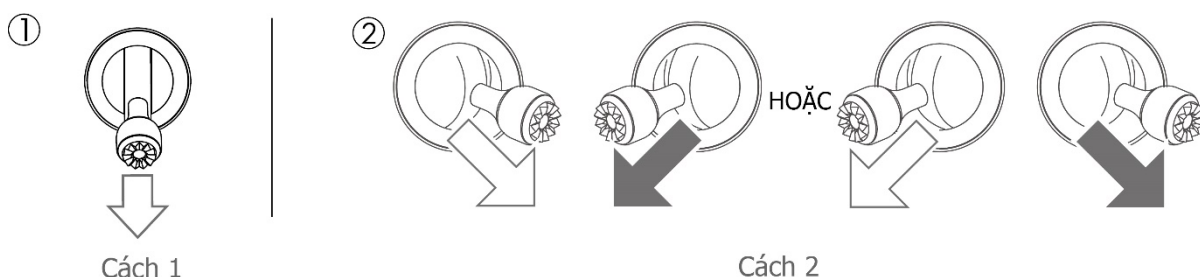
Lệnh kết hợp cần điều khiển (CSC) được sử dụng để khởi động động cơ. Kéo cả hai cần vào góc dưới cùng bên trong hoặc bên ngoài để khởi động động cơ. Khi các động cơ đã bắt đầu quay, hãy thả đồng thời cả hai cần.



Dừng động cơ

Có hai cách để dừng động cơ.

1. Cách 1: Khi máy bay đã hạ cánh, kéo và giữ cần bên trái xuống. Động cơ sẽ dừng sau ba giây.
2. Cách 2: Khi máy bay đã hạ cánh, kéo cần bên trái xuống, sau đó tiến hành CSC tương tự cách để khởi động động cơ, như đã mô tả ở trên. Động cơ sẽ dừng ngay lập tức. Thả cả hai cần khi động cơ đã dừng.



Dừng động cơ giữa chuyển bay

Việc dừng động cơ giữa chuyển bay sẽ khiến máy bay rơi. Chỉ nên dừng động cơ giữa chuyển bay trong trường hợp khẩn cấp chẳng hạn như xảy ra va chạm hoặc nếu máy bay mất kiểm soát và đang lên hoặc xuống quá nhanh, trôi trên không hoặc nếu động cơ bị tròng tránh, sứt tốc. Để dừng động cơ giữa chuyển bay, hãy sử dụng cùng một lệnh kết hợp cần điều khiển (CSC) đã được sử dụng để khởi động động cơ. Cài đặt mặc định có thể được thay đổi trong ứng dụng DJI Fly.

Bay thử

Quy trình cất cánh / hạ cánh

1. Đặt máy bay ở khu vực thoáng, bằng phẳng với đèn báo trạng thái máy bay hướng về phía bạn.
2. Bật nguồn máy bay và bộ điều khiển từ xa.
3. Khởi chạy DJI Fly và vào chế độ xem camera.
4. Chờ cho đến khi đèn báo trạng thái máy bay nhấp nháy màu xanh lục cho biết Điểm xuất phát đã được ghi lại và hiện đã an toàn để bay.
5. Đẩy nhẹ cần ga lên (cần điều khiển lên cao/hạ thấp - throttle) để cất cánh hoặc sử dụng chế độ tự động cất cánh.
6. Kéo cần ga xuống hoặc sử dụng hạ cánh tự động để máy bay hạ cánh.
7. Sau khi tiếp đất, kéo cần ga xuống và giữ. Động cơ dừng sau ba giây.
8. Tắt nguồn máy bay và bộ điều khiển từ xa.

Mẹo và gợi ý khi quay video

1. Danh sách kiểm tra trước chuyển bay được thiết kế để giúp bạn bay an toàn và đảm bảo rằng bạn có thể quay video trong suốt chuyển bay. Xem qua danh sách kiểm tra trước chuyển bay đầy đủ trước mỗi chuyển bay.
2. Chọn chế độ hoạt động bộ phận chống rung mong muốn trong ứng dụng DJI Fly.
3. Quay video khi bay ở chế độ Normal hoặc Tripod.
4. KHÔNG bay trong điều kiện thời tiết xấu như trời mưa, gió.
5. Chọn cài đặt thông số camera phù hợp nhất với nhu cầu của bạn.
6. Thực hiện các bài bay thử để thiết lập đường bay và để xem trước các cảnh.
7. Đẩy nhẹ các cần điều khiển để máy bay chuyển động trơn tru và ổn định.

 • Đảm bảo đặt máy bay trên bề mặt phẳng và chắc chắn trước khi cất cánh. KHÔNG cất cánh từ lòng bàn tay của bạn hoặc trong khi cầm máy bay bằng tay của bạn.

Phụ lục

Phụ lục

Thông số kỹ thuật

Máy bay

Trọng lượng cất cánh	570 g
Kích thước (Dài x Rộng x Cao)	Gấp lại: 180×97×84 mm Mở ra: 183×253×77 mm
Khoảng cách đường chéo	302 mm
Tốc độ lên tối đa	4 m/s (S Mode) 4 m/s (N Mode)
Tốc độ xuống tối đa	3 m/s (S Mode) 3 m/s (N Mode)
Tốc độ tối đa (gần mực nước biển, không có gió)	19 m/s (S Mode) 12 m/s (N Mode) 5 m/s (T Mode)
Trần hoạt động tối đa trên mực nước biển	5000 m
Thời gian bay tối đa	34 phút (được đo khi bay ở tốc độ 18 km/h trong điều kiện không có gió)
Thời gian lơ lửng tại chỗ tối đa (không có gió)	33 phút
Khoảng cách bay tối đa	18.5 km
Kháng tốc độ gió tối đa	10 m/s (cấp 5)
Góc nghiêng tối đa	35° (S Mode) 20° (N Mode)
Vận tốc góc tối đa	250°/s (S Mode) 250°/s (N Mode)
Nhiệt độ hoạt động	-10°C đến 40°C
Hệ thống định vị (GNSS)	GPS + GLONASS
Tần số hoạt động	2.400-2.4835 GHz, 5.725-5.850 GHz
Công suất phát (EIRP)	2.400 - 2.4835 GHz: ≤26 dBm (FCC), ≤20 dBm (CE), ≤20 dBm (SRRC), ≤20 dBm (MIC) 5.725 - 5.850 GHz: ≤26 dBm (FCC), ≤14 dBm (CE), ≤26 dBm (SRRC)
Phạm vi chính xác khi bay lơ lửng	Dọc: ± 0.1 m (với Định vị thị giác), ± 0.5 m (với GPS) Ngang: ± 0.1 m (với Định vị thị giác), ± 1.5 m (với GPS)
Bộ nhớ tích hợp	8 GB

Bộ phận chống rung (gimbal)

Phạm vi cơ học	Nghiêng: -135° đến +45° Cuộn: -45° đến +45° Xoay: -100° đến +100°
Phạm vi có thể điều khiển	Nghiêng: -90° đến 0° (cài đặt mặc định); -90° đến +24° (cài đặt mở rộng) Xoay: -80° đến +80°
Chống rung	3 trục (nghiêng, cuộn, xoay)
Tốc độ điều khiển tối đa (độ nghiêng)	100°/s
Phạm vi góc rung	±0.01°

Hệ thống cảm biến	
Phía trước	Phạm vi đo chính xác: 0.35 – 22 m Phạm vi phát hiện: 0.35 – 44 m Tốc độ cảm biến hiệu quả: ≤ 12 m/s Phạm vi quan sát (FOV): 71° (ngang), 56° (dọc)
Phía sau	Phạm vi đo chính xác: 0.37 – 23.6 m Phạm vi phát hiện: 0.37 – 47.2 m Tốc độ cảm biến hiệu quả: ≤ 12 m/s Phạm vi quan sát (FOV): 44° (ngang), 57° (dọc)
Phía dưới	Phạm vi đo của cảm biến hồng ngoại: 0.1 – 8 m Phạm vi khi bay lượn: 0.5 – 30 m Phạm vi khi bay lượn của cảm biến thị giác: 0.5 – 60 m
Môi trường hoạt động	Bề mặt không phản chiếu, có thể phân biệt được với hệ số phản xạ khuếch tán $>20\%$; Ánh sáng đầy đủ lux >15
Camera	
Cảm biến	1/2 CMOS Điểm ảnh hiệu dụng: 12/48 MP
Ống kính	Phạm vi quan sát (FOV): 84° 35 mm định dạng tương đương: 24 mm Khẩu độ: f/2.8 Phạm vi chụp: 1 m đến ∞
ISO	Video: 100–6400 Photo (12 MP): 100–3200 (Auto) 100–6400 (Manual) Photo (48 MP): 100–1600 (Auto) 100–3200 (Manual)
Tốc độ màn trập điện tử	8 – 1/8000 s
Kích thước ảnh tối đa	48 MP: 8000×6000 12 MP: 4000×3000
Chế độ chụp ảnh tĩnh	Single: 12 MP / 48 MP Burst: 12 MP, 3/5/7 khung hình Automatic Exposure Bracketing (AEB): 12 MP, 3/5 khung hình ở bước 0.7EV Timed: 12 MP, 2/3/5/7/10/15/20/30/60 giây SmartPhoto: 12 MP HDR Panorama: Dọc (3×1): 3328 × 8000 điểm ảnh (R×C) Rộng (3×3): 8000 × 6144 điểm ảnh (R×C) Toàn cảnh 180° (3×7): 8192 × 3500 điểm ảnh (R×C) Hình cầu (3×8+1): 8192 × 4096 điểm ảnh (R×C)
Độ phân giải video	4K Ultra HD: 3840×2160, 24/25/30/48/50/60 fps 2.7K: 2688×1512, 24/25/30/48/50/60 fps FHD: 1920×1080, 24/25/30/48/50/60/120/240 fps 4K Ultra HD HDR: 3840×2160, 24/25/30 fps 2.7K HDR: 2688×1512, 24/25/30 fps FHD HDR: 1920×1080, 24/25/30 fps
Bitrate tối đa của video	120 Mbps
Hệ thống tập tin được hỗ trợ	FAT32 exFAT (khuyến dùng)
Định dạng ảnh	JPEG/DNG (RAW)
Định dạng video	MP4/MOV (H.264/MPEG-4 AVC, H.265/HEVC)
Bộ điều khiển từ xa	
Tần số hoạt động	2.400 – 2.4835 GHz, 5.725 – 5.850 GHz

Khoảng cách truyền tối đa (không bị cản trở, không bị nhiễu)	10 km (FCC) 6 km (CE) 6 km (SRRC) 6 km (MIC)
Nhiệt độ hoạt động	-10°C to 40°C
Công suất phát (EIRP)	2.400 – 2.4835 GHz: ≤26 dBm (FCC), ≤20 dBm (CE), ≤20 dBm (SRRC) , ≤20 dBm (MIC) 5.725 – 5.850 GHz: ≤26 dBm (FCC), ≤14 dBm (CE), ≤26 dBm (SRRC)
Dung lượng pin	5200 mAh
Dòng/điện áp hoạt động	1200 mA@3.7 V (với thiết bị Android) 700 mA@3.7 V (với thiết bị iOS)
Kích thước thiết bị di động được hỗ trợ tối đa	180×86×10 mm
Các loại cổng USB được hỗ trợ	Lightning, Micro USB (Type-B), USB-C
Hệ thống truyền video	OcuSync 2.0
Chất lượng xem trực tiếp	720p@30fps / 1080p@30fps
Định dạng mã hóa video	H.265
Bitrate tối đa	12 Mbps
Độ trễ (tùy thuộc vào điều kiện môi trường và thiết bị di động)	120 – 130 ms

Bộ sạc

Điện áp vào	100-240V, 50/60 Hz, 1.3 A
Điện áp ra	Pin: 13.2 V $\approx$ 2.82 A USB: 5V/2A

Công suất định mức	38 W
--------------------	------

Pin máy bay thông minh

Dung lượng pin	3500 mAh
Điện thế	11.55 V
Điện áp sạc tối đa	13.2 V
Loại pin	LiPo 3S
Điện năng	40.42 Wh
Trọng lượng	198 g
Nhiệt độ sạc	5°C đến 40°C
Công suất sạc tối đa	38 W

Phần mềm (App)

Ứng dụng	DJI Fly
Hệ điều hành được yêu cầu	iOS v10.0.2 hoặc mới hơn; Android v6.0 hoặc mới hơn

Thẻ nhớ (SD Cards)

Thẻ nhớ được hỗ trợ	Thẻ nhớ microSD xếp hạng UHS-I Speed Grade 3
Thẻ nhớ microSD được khuyến nghị	SanDisk Extreme PRO 64GB U3 V30 A2 microSDXC SanDisk High Endurance 64GB U3 V30 microSDXC SanDisk Extreme 64GB U3 64GB V30 A2 microSDXC SanDisk Extreme 128GB U3 V30 A2 microSDXC SanDisk Extreme 256GB U3 A2 microSDXC Lexar 667x 64GB U3 V30 A2 microSDXC Lexar High-Endurance 64GB U3 V30 microSDXC Samsung EVO Plus (Yellow) 64GB U3 V30 microSDXC Samsung EVO Plus (Red) 64GB U3 microSDXC Samsung EVO Plus 128GB U3 microSDXC Samsung EVO Plus 256GB U3 microSDXC

Hiệu chuẩn La bàn

Bạn nên hiệu chuẩn la bàn trong bất kỳ trường hợp nào sau đây khi bay ngoài trời:

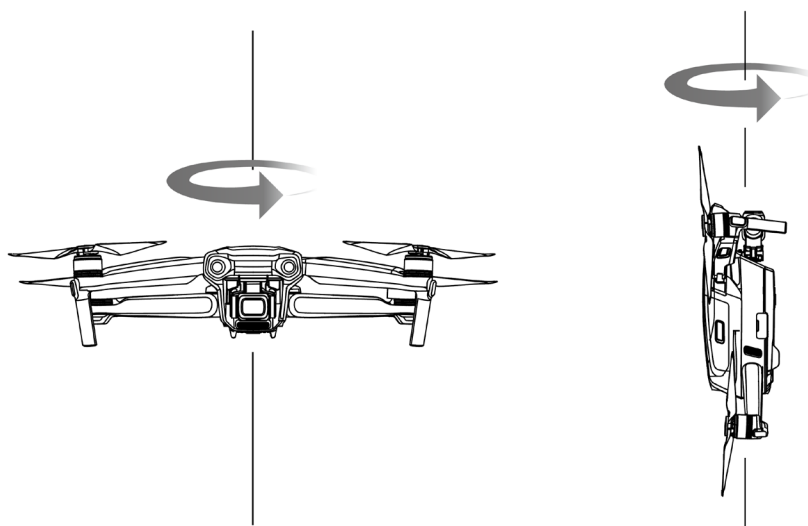
1. Bay tại một địa điểm xa hơn 50 km từ vị trí máy bay đã bay lần cuối cùng.
2. Máy bay không bay trong thời gian nhiều hơn 30 ngày.
3. Cảnh báo nhiễu la bàn xuất hiện trong DJI Fly và/hoặc đèn báo trạng thái máy bay nhấp nháy màu đỏ và vàng.

- ☀️ • KHÔNG hiệu chuẩn la bàn ở những vị trí có thể xảy ra nhiễu từ trường, chẳng hạn như gần các căn quạt ôxít sắt (*magnetite*) hoặc các cấu trúc kim loại lớn như cấu trúc bãi đậu xe, tầng hầm gia cố bằng thép, cầu, ô tô hoặc giàn giáo.
- KHÔNG mang đồ vật (chẳng hạn như điện thoại di động) có chứa vật liệu sắt từ gần máy bay trong quá trình hiệu chuẩn.
- Không cần thiết phải hiệu chỉnh la bàn khi bay trong nhà.

Quy trình hiệu chuẩn

Chọn một khu vực mở để thực hiện quy trình sau.

1. Nhấn Cài đặt Hệ thống (*System Settings*) trong DJI Fly, chọn Điều khiển (*Control*), sau đó chọn Hiệu chỉnh (*Calibrate*) và làm theo hướng dẫn trên màn hình. Đèn báo trạng thái máy bay nhấp nháy màu vàng, cho biết quá trình hiệu chuẩn đã bắt đầu.
2. Giữ máy bay nằm ngang và xoay nó 360°. Đèn báo trạng thái máy bay sẽ chuyển sang màu xanh lục cố định.
3. Giữ máy bay theo phương thẳng đứng và xoay nó 360° quanh trục thẳng đứng.
4. Nếu đèn báo trạng thái máy bay nhấp nháy màu đỏ, hiệu chuẩn đã thất bại. Thay đổi vị trí của bạn và thử lại quy trình hiệu chuẩn.



- ⚠️ • Nếu đèn báo trạng thái máy bay nhấp nháy màu đỏ và vàng xen kẽ sau khi hiệu chuẩn hoàn tất, điều này cho thấy vị trí hiện tại không thích hợp để máy bay bay do mức độ nhiễu từ trường. Thay đổi vị trí của bạn.
- 💡 • Một lời nhắc sẽ xuất hiện trong ứng dụng DJI Fly nếu cần phải hiệu chuẩn la bàn trước khi cất cánh.
 - Máy bay có thể cất cánh ngay lập tức sau khi hiệu chuẩn hoàn tất. Nếu bạn đợi hơn ba phút để cất cánh sau khi hiệu chuẩn, bạn có thể cần phải hiệu chỉnh lại.

Cập nhật firmware

Sử dụng DJI Fly hoặc DJI Assistant 2 cho Mavic để cập nhật firmware cho máy bay.

Sử dụng DJI Fly

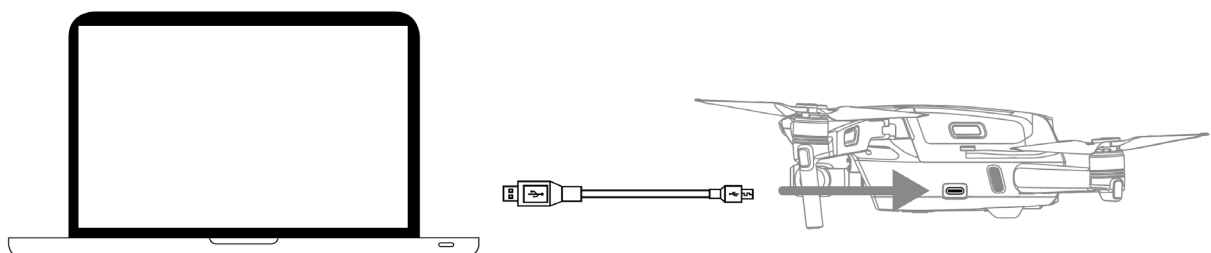
Khi bạn kết nối máy bay hoặc bộ điều khiển từ xa với DJI Fly, bạn sẽ được thông báo nếu có bản cập nhật firmware mới. Để bắt đầu cập nhật, hãy kết nối thiết bị di động của bạn với Internet và làm theo hướng dẫn trên màn hình. Lưu ý rằng bạn không thể cập nhật firmware nếu bộ điều khiển từ xa không được liên kết với máy bay. Internet là bắt buộc.

Sử dụng DJI Assistant 2 cho Mavic

Cập nhật firmware máy bay và bộ điều khiển từ xa riêng biệt bằng DJI Assistant 2 cho Mavic.

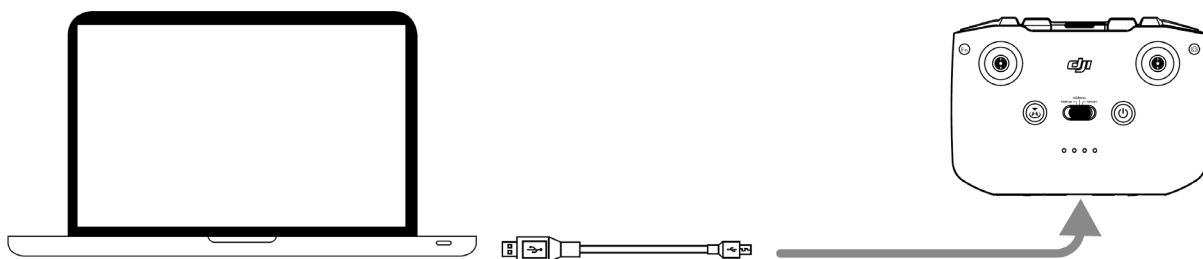
Làm theo hướng dẫn bên dưới để cập nhật firmware máy bay thông qua DJI Assistant 2 cho Mavic:

1. Khởi chạy DJI Assistant 2 cho Mavic và đăng nhập bằng tài khoản DJI của bạn.
2. Bật nguồn máy bay, sau đó kết nối máy bay với máy tính qua cổng USB-C.
3. Chọn Mavic Air 2 và nhấp vào Cập nhật firmware (*Firmware Update*) trên bảng điều khiển bên trái.
4. Chọn phiên bản firmware mà bạn muốn cập nhật.
5. Chờ tải xuống firmware. Cập nhật chương trình cơ sở sẽ tự động bắt đầu.
6. Máy bay sẽ tự động khởi động lại sau khi cập nhật xong firmware.



Làm theo hướng dẫn bên dưới để cập nhật firmware bộ điều khiển từ xa thông qua DJI Assistant 2 cho Mavic:

1. Khởi chạy DJI Assistant 2 cho Mavic và đăng nhập bằng tài khoản DJI của bạn.
2. Bật nguồn bộ điều khiển từ xa và kết nối với máy tính qua cổng USB-C.
3. Chọn Bộ điều khiển từ xa Mavic Air 2 và nhấp vào Cập nhật firmware (*Firmware Update*) trên bảng điều khiển bên trái.
4. Chọn phiên bản firmware mà bạn muốn cập nhật.
5. Chờ tải xuống firmware. Cập nhật firmware sẽ tự động bắt đầu.
6. Chờ cho quá trình cập nhật firmware hoàn tất.



-
- ⚠ • Đảm bảo làm theo tất cả các bước để cập nhật firmware. Nếu không, cập nhật có thể không thành công.
- Quá trình cập nhật firmware sẽ mất khoảng 10 phút. Là bình thường khi bộ phận chống rung (gimbal) bị khép khiêng, đèn báo trạng thái máy bay nhấp nháy và máy bay khởi động lại. Kiên nhẫn đợi cho đến khi cập nhật hoàn tất.
 - Đảm bảo máy tính có kết nối Internet.
 - Trước khi thực hiện cập nhật, hãy đảm bảo Pin máy bay thông minh được sạc ít nhất 40% và bộ điều khiển từ xa được sạc ít nhất 30%.
 - Không ngắt kết nối máy bay khỏi máy tính trong khi cập nhật.
-

Thông tin hậu mãi

Truy cập <https://www.dji.com/support> để tìm hiểu thêm về chính sách dịch vụ sau bán hàng, dịch vụ sửa chữa và hỗ trợ.

DJI Support

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

Nội dung này có thể thay đổi.

Tải xuống phiên bản mới nhất từ

<http://www.dji.com/mavic-air-2>

Nếu bạn có bất kỳ câu hỏi nào về tài liệu này, vui lòng liên hệ với DJI bằng cách gửi tin nhắn tới

DocSupport@dji.com.

MAVIC là thương hiệu của DJI.

Copyright © 2020 DJI All Rights Reserved.

Biên dịch: caokhanh@gmail.com