

INSPIRE 2

Quick Start Guide

快速入门指南

快速入門指南

クイックスタートガイド

퀵 스타트 가이드

Kurzanleitung

Guía de inicio rápido

Guide de démarrage rapide

Guida di avvio rapido

Snelstartgids

Guia de início rápido

Краткое руководство пользователя

V1.0



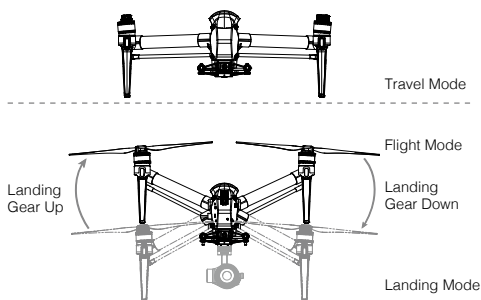
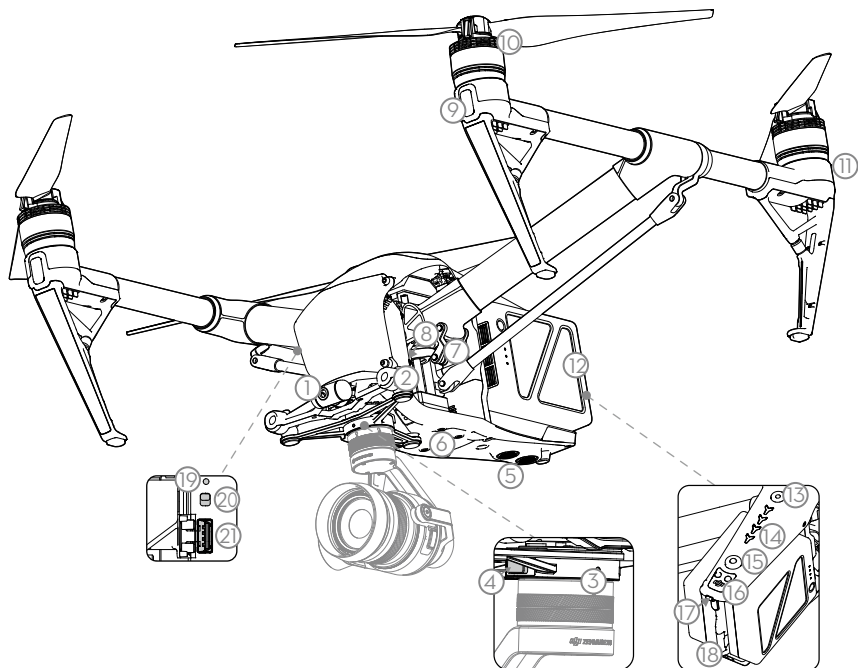
Contents

EN	User Guide	2
CHS	使用说明	10
CHT	使用說明	18
JP	ユーザーガイド	26
KR	사용자 설명서	34
DE	Bedienungsanleitung	42
ES	Guía del usuario	50
FR	Guide de l'utilisateur	58
IT	Guida dell'utente	66
NL	Gebruikershandleiding	74
PT	Guia do usuário	82
RU	Руководство пользователя	90

Inspire 2

The INSPIRE™ 2 is a powerful aerial film making system with class leading agility and speed, redundancy features for maximum reliability, and new, smart features that make capturing complex shots easy. A new airframe design together with dual batteries boost flight time to 25* minutes.

The camera unit is now independent from image processor so that you have the flexibility to choose the perfect gimbal and camera** system for each of your scenes. This means that regardless of which camera you choose, you have the same powerful processing backing it, and when using the Zenmuse X5S, the ability to capture RAW videos.



1. FPV Camera
2. Forward Vision System
3. DJI™ Gimbal Connector V2.0 (DGC2.0)
4. Gimbal and Camera Detach Button
5. Downward Vision System
6. Extended Device Mounting Position
7. Transformation Mechanism
8. Control and Processing Center (with Micro SD Card Slot)
9. Front LEDs
10. Propulsion System (with Motors, Propellers, etc.)
11. Rear LEDs
12. Intelligent Flight Batteries
13. Power Button
14. Battery Level Indicators
15. Battery Remove Button
16. Upward Infrared Sensor
17. Aircraft Status Indicator
18. DJI CINESSD™ Slot***
19. Linking Button
20. USB Mode Switch
21. USB Port

* Maximum run time is tested in a lab environment. Performance may vary depending on local conditions.

** Gimbal and camera can be purchased separately on the official DJI Online Store.

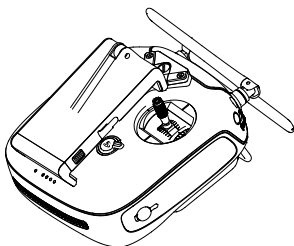
*** Lossless video (in CinemaDNG and ProRes format), and DNG RAW photo burst shooting will be available when DJI CINESSD used. Purchase the DJI CINESSD and DJI CINESSD STATION separately on the official DJI Online Store.

Remote Controller

The Inspire 2 remote controller features DJI's LIGHTBRIDGE™ technology for a maximum transmission distance of up to 4.3 mi (7km)*. While flying the aircraft, you have a live HD view directly within the DJI GO™ 4 app on your paired device for a precise and responsive flying experience. When in dual remote controller mode, each of the two remote controllers separately control aircraft and camera and can be up to 328 feet (100m) apart.

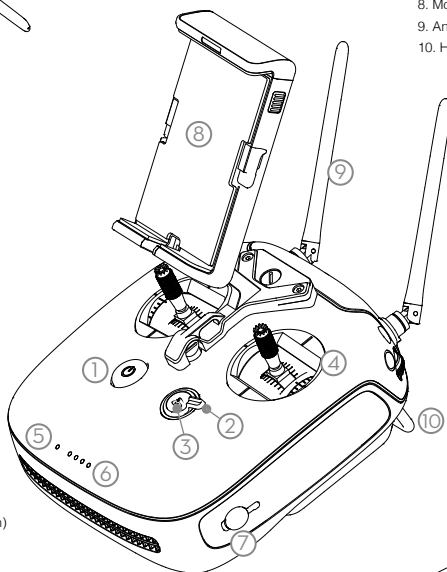
The maximum run-time of the remote controller's LiPo battery is approx. four hours**.

2

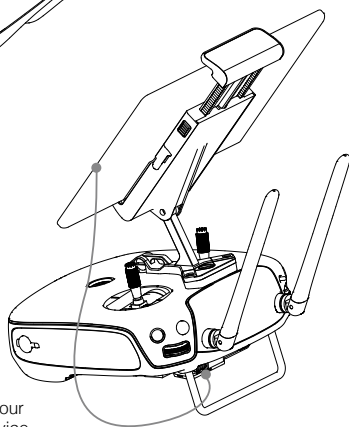
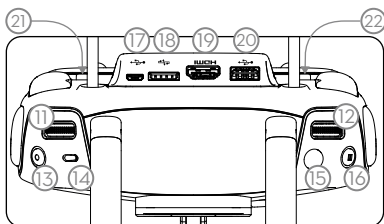


Folded

1. Power Button
2. Transformation Switch
3. Return-to-Home (RTH) Button
4. Control Sticks
5. Status LED
6. Battery Level LEDs
7. Power Port
8. Mobile Device Holder
9. Antennas
10. Handle Bar



11. Control Dial (Gimbal/FPV)
12. Camera Settings Dial
13. Record Button
14. Flight Mode Switch
15. Shutter Button
16. Pause Button
17. Micro USB Port
18. CAN Bus (Extended Port)
19. HDMI A Port (for Video Output)
20. USB Port (for Mobile Device Connection)
21. C1 Button
22. C2 Button



Connect your mobile device

* The remote controller is able to reach its maximum transmission distance (FCC) in a wide open area with no Electro-Magnetic interference, and at an altitude of about 400 feet (120 meters).

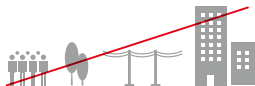
** The maximum run-time is tested without supplying power to a smart device.

Basic Knowledge

• Fly Safe

DJI encourages you to enjoy flying in a safe, responsible and smart way.

EN



DO NOT FLY near or above people, near trees, power lines or buildings.



DO MONITOR YOUR ALTITUDE and fly under 400 feet (120 meters).



It is important to understand basic flight guidelines for the safety of both you and those around you. Refer to the Disclaimer and Safety Guidelines for more information.



DO NOT FLY in rain, snow, fog, and wind speeds exceeding 22 mph or 10 m/s.



DO MAINTAIN LINE OF SIGHT and avoid flying behind buildings or obstacles that block your view.



No Fly Zones

Learn more:
<http://www.dji.com/flysafe>



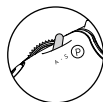
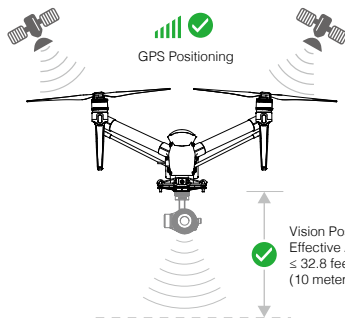
- Be very careful when flying at high altitude as aircraft performance may be reduced. It is recommended to use a specially-designed propeller when flying at high altitude.
- The compass and GPS will not work in Polar Regions. The aircraft will auto switch to A-mode and use the Vision System for positioning.

• Flight Mode

P-mode (Positioning): P-mode works best when the GPS signal is strong. The aircraft utilizes the GPS and Vision System to automatically stabilize itself, navigate between obstacles or track a moving object. Advanced features such as TapFly™ and ActiveTrack™ are enabled in this mode.

S-mode (Sport): The handling gain values of the aircraft are adjusted in order to enhance the maneuverability of the aircraft in S-mode. Note that the Vision System is disabled in this mode.

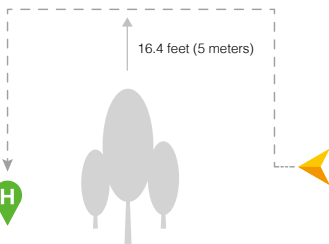
A-mode (Attitude): When neither the GPS nor the Vision System is available, the aircraft will only use its barometer for positioning to control the altitude.



Toggle the flight mode switch on the remote controller to 'P' and wait for a stable satellite count before takeoff.



- S-mode and A-mode should be enabled in the DJI GO 4 app.
- The Downward Vision System will not work properly over surfaces that do not have pattern variations, over water or in low light conditions (< 15 lux).



• Return-to-Home

It is important to take off with a strong GPS signal (GPS icon is followed by at least four bars) to ensure that the Home Point is recorded by the aircraft. The aircraft will automatically return to the Home Point in the following cases.

Smart RTH: The pilot presses the RTH button.

Low Battery RTH: The battery level is low or critically low.

Failsafe RTH: Remote controller signal is lost.

The aircraft can sense obstacles at a distance up to 300 meters, then automatically avoid obstacle and fly to the Home Point.



The Forward Vision System will work properly over surfaces with a clear pattern and adequate lighting (lux > 15).

Using Inspire 2

1. Download the DJI GO 4 App

Search 'DJI GO 4' on the App Store or Google Play and download the app to your mobile device.



DJI GO 4 App

2. Watch the Tutorial Videos

Watch the tutorial videos at www.dji.com or in the DJI GO 4 app.



Tutorial Videos



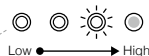
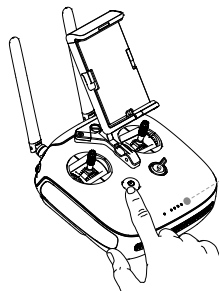
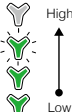
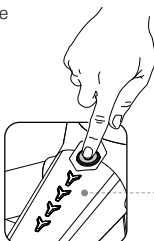
First-time activation requires your DJI account and internet connection.



DJI GO 4 app supports iOS 9 (or later) or Android 4.4 (or later).

3. Check the Battery Levels and Power on

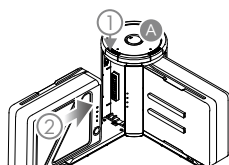
- Press once to check the battery level.
- Press once, again and hold to turn on/off.



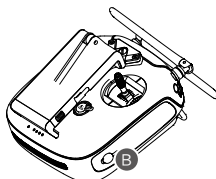
Only use battery slot A when using one battery to supply power.

4. Charge the Batteries

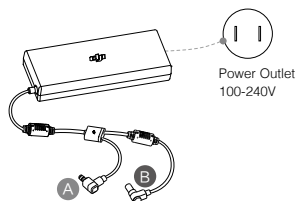
- Press the release button and open the corresponding charging port cover.
- Insert the Intelligent Flight Battery into the charging port to begin charging.



Charging Time: 1.5 hours*



Charging Time: 3 hours*

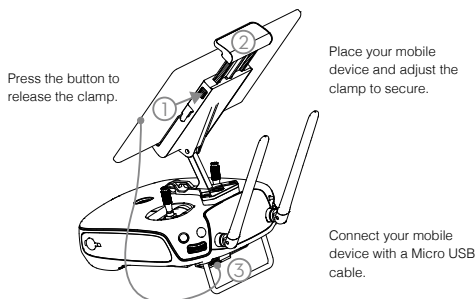
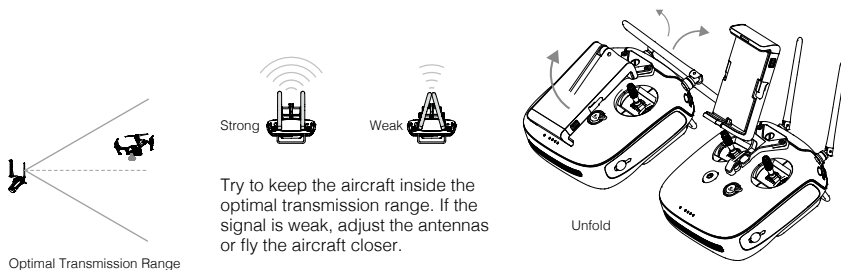


- The Intelligent Flight Battery must be fully charged before using it for the first time. Make sure to press the release button on the Charging Hub's top when removing the fully charged battery.
- Only use the official DJI charger and Charging Hub with your Intelligent Flight Battery and remote controller.
- When charging is complete, the LED lights on the Intelligent Flight Battery will turn off, and the LED on the Charging Hub will show green.
- Power off the remote controller before charging. When charging is complete, the LED lights on the remote controller will turn off.
- The Charging Hub will sound a signal when the battery has been fully charged. The sound can be turned on or off by toggling the switch under the hub.
- Press the button on the battery once to check the battery level.
- Install the battery to the aircraft and power on. Once the battery temperature is lower than 15°C, it will auto heat to maintain a temperature between 15-20°C.
- Pairing batteries is recommended. This can be done inside DJI GO 4 app. Ensure each battery pair is charged and discharged simultaneously to prolong their service life and for a better flight experience.

* Provided charger

5. Prepare the Remote Controller

Unfold the mobile device holder and the antennas.



Dual Remote Controllers

You are required to link the Master and Slave remote controllers.

Regarding the Master RC, launch the DJI GO 4 app and enter GO FLY. Tap on the top of your screen to enter the RC Settings. Set the RC Status as 'Master', and then enter the desired connection password.

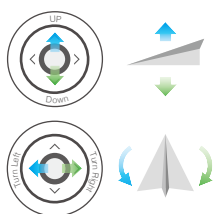
Repeat to set Slave RC Status to 'Slave'. Then tap Search for Master RC and connect to the Master RC with your preset password.

- ⚠ Dual frequency support makes the HD video downlink more stable. Note that the Russian only have the 2.4G frequency.
- DO NOT operate more than 3 aircrafts within the same area (size equivalent to a soccer field) to prevent transmission interference.

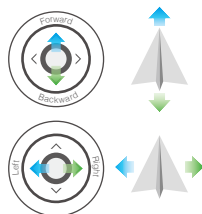
6. Controls

The stick mode is set to Mode 2 by default (left hand throttle). The left stick controls the aircraft's elevation and heading. The right stick controls the aircraft's forward, backward and lateral movements. To adjust the FPV camera, press and hold the C2 Button and rotate the control dial.

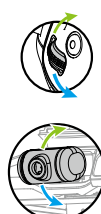
Left Stick



Right Stick



FPV Camera Controls



- ⚠ You can change the stick mode in the DJI GO 4 app.



Remote Controller Status Indicator

● RC normal but not connected to aircraft.

● RC normal and connected to aircraft.

● RC Slave Mode and not connected to aircraft.

● RC Slave Mode and connected to aircraft.

⚠ (B...) Low battery warning / RC error.

(B—B—...) RC idle for 5 minutes.

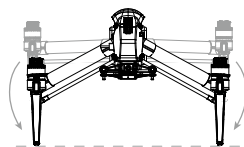
7. Prepare the Aircraft



Insert the battery pair



Press the power button a minimum of five times

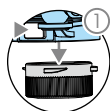


Unfold the landing gear to Landing Mode and power on

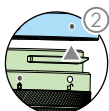


- Keep your hands away from the transformation mechanism when unfolding the landing gear.
- Press the power button at least five times can transform the aircraft to Travel Mode again.
- Make sure to press the battery remove button when removing the battery.

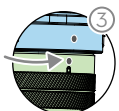
8. Mount the Gimbal and Camera



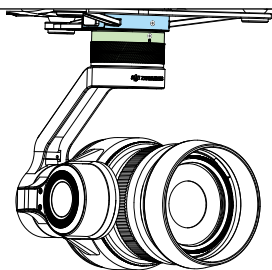
Press the gimbal detach button to remove the cover.



Align the white and red dots and insert the gimbal.



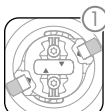
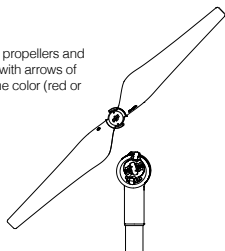
Rotate the gimbal lock to the locked position.



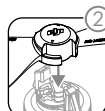
- Always power off the aircraft before removing the gimbal. Be sure to remove the gimbal before transforming the aircraft to Travel Mode.
- Make sure to press down the gimbal detach button when rotating the gimbal lock to remove the gimbal and camera. The gimbal lock should be fully rotated when removing the gimbal for the next installation.

9. Prepare for Takeoff

Pair the propellers and motors with arrows of the same color (red or white).



Press down the spring pad and rotate the propeller lock until the arrows are aligned and you hear a click.



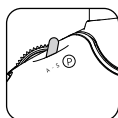
Attach the propeller onto the motor.



Again, rotate the propeller lock until you hear a click.



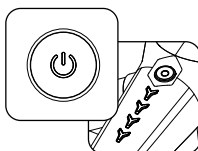
Make sure to press down the shrapnel before rotating the propeller lock.



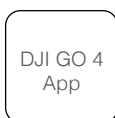
Toggle the flight mode switch to the safest P-mode.



Connect your mobile device.



Power on the remote controller and the aircraft.



Launch the DJI GO 4 app and tap GO FLY.

10. Flight

Ready to Go (GPS)

Before taking off, ensure that the Aircraft Status Bar in the DJI GO 4 app indicates 'Ready to Go (GPS)' or 'Ready to Go (Vision)' in flying indoors.

In the DJI GO 4 App



Auto Takeoff

The aircraft will take off and hover at an altitude of 4 feet (1.2 meters).



Auto Landing

The aircraft will land vertically and stop its motors.



Return-to-Home (RTH)

Brings the aircraft back to the Home Point. Tap again to stop the procedure.



Gimbal Working Modes

Includes Tracking Mode, Free Mode and Reset Mode.



More Intelligent Flight Modes

Tap to use TapFly (P-mode), ActiveTrack (P-mode) and more.



- Watch the tutorial in the DJI GO 4 app or on the official DJI website to learn more.
- Always set an appropriate RTH altitude before takeoff. Refer to the Disclaimer and Safety Guidelines for more details.

Manual Takeoff



or



>



Combination Stick Command to start/stop the motors

Left stick up (slowly) to take off

Return-to-Home (RC)



Same as the RTH button in the DJI GO 4 app. Brings the aircraft back to the Home Point. Press and hold to initiate the RTH procedure. Press again to cancel.

Determine RTH status by sound:

- ♪ **Single beep...** Request to return, but not receive the respond from the aircraft yet.
- ♪ **Double beep...** RTH in progress.



- Rotating propellers can be dangerous. DO NOT start the motors in narrow spaces or when there are people nearby.
- Always keep your hands on the remote controller so long as the motor is still spinning.
- After landing, power off the aircraft before turning off the remote controller.
- Take off from a flat surface in a wide open space, with the rear of the aircraft facing towards you.
- Intelligent landing gear will automatically raise after takeoff and lower when landing. They can also be controlled manually using the Transformation Switch.
- The aircraft will not be able to land if the landing gear does not lower.

Manual Landing

1. Ensure the landing gear is lowered before landing.



Raise

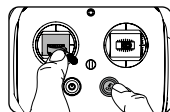


Lower

2. Pull left stick down (slowly) until you touch the ground. Hold a few seconds to stop the motors.



Stop motor mid-flight: Press the RTH button while simultaneously pulling the left stick to the bottom inside corner and hold for 3 seconds. Only stop motors mid-flight in emergency situations when doing so can reduce the risk of damage or injury.



Aircraft Status Indicator



... Ready to go (GPS working).



... Vision System on, GPS off or unavailable.



... P-ATTI or ATTI mode.



... Not connected to remote controller.



... Low battery warning.



... Critically low battery warning.



— Critical error.



... Compass calibration required.

Specifications

- Aircraft (Model: T650A)**

Weight	7.25 lbs (3290 g, including two batteries, without gimbal and camera)
Diagonal Distance (propeller excluded)	23.8 inch (605 mm, Landing Mode)
Max Takeoff Weight	9.37 lbs (4250 g)
Max Takeoff Sea Level	1.55 mi (2500 m); 3.1 mi (5000 m with specially-designed propeller)
Max Flight Time	Approx. 25 min (with Zenmuse X5S)
Max Tilt Angle	P-mode: 35° (Forward Vision System enabled; 25°); A-mode: 35°; S-mode: 40°
Max Ascent Speed	P-mode/A-mode: 16.4 ft/s (5 m/s); S-mode: 19.7 ft/s (6 m/s)
Max Descent Speed	Vertical: 13.1 ft/s (4 m/s); Tilt: 13.1-29.5 ft/s (4-9 m/s)
GPS Hovering Accuracy	Vertical: ±1.64 feet (0.5 m) or ±0.33 feet (0.1 m, Downward Vision System enabled)
	Horizontal: ±4.92 feet (1.5 m) or ±0.98 feet (0.3 m, Downward Vision System enabled)
Operating Temperature	-4° to 104° F (-20° to 40° C)
- Gimbal**

Angular Vibration Range	±0.01°
Controllable Range	Pitch: -130° to +40°; Roll: ±20°; Pan: ±320°
Max Controllable Speed	Pitch: 180°/s; Roll: 180°/s; Pan: 270°/s
Interface Type	DGC2.0
- Downward Vision System**

Velocity Range	<32.8 ft/s (10 m/s) at height of 6.56 feet (2 m)
Altitude Range	<32.8 feet (10 m)
Operating Range	<32.8 feet (10 m)
Operating Environment	Surfaces with clear patterns and adequate lighting (> 15 lux)
Ultrasonic Sensor Operating Range	0.33-16.4 feet (10-500 cm)
Ultrasonic Sensor Operating Environment	Non-absorbing material, rigid surface (thick indoor carpeting will reduce performance)
- Forward Vision System**

Obstacle Sensing Range	2.3-98.4 feet (0.7-30 m)
FOV	Horizontal: 60°; Vertical: 54°
Operating Environment	Surfaces with clear patterns and adequate lighting (> 15 lux)
- Upward Infrared Sensing System**

Obstacle Sensing Range	0-16.4 feet (0-5 m)
FOV	±5°
Operating Environment	Large, diffuse and reflective obstacles (reflectivity >10%)
- Remote Controller**

Operating Frequency	2.400-2.483 GHz; 5.725-5.825 GHz
Max Transmitting Distance	2.4 GHz: 4.3 miles (7 km, FCC); 2.2 miles (3.5 km, CE); 2.5 miles (4 km, SRRC)
(unobstructed, free of interference)	5.8 GHz: 4.3 miles (7 km, FCC); 1.2 miles (2 km, CE); 3.1 miles (5 km, SRRC)
EIRP	2.4 GHz: 26 dBm (FCC); 17 dBm (CE); 20 dBm (SRRC)
	5.8 GHz: 28 dBm (FCC); 14 dBm (CE); 20 dBm (SRRC)
Battery	6000mAh 2S LiPo
Output Power	9W (Without supplying power to smart device)
USB Supply Power	iOS: 1 A @ 5.2 V (Max); Android: 1.5 A @ 5.2 V (Max)
Operating Temperature	-4° to 104° F (-20° to 40° C)
- Charger (Model: IN2C180)**

Voltage	26.1 V
Rated Power	180 W
- Intelligent Flight Battery (Model: TB50-4280mAh-22.8V)**

Capacity	4280 mAh
Voltage	22.8 V
Battery Type	LiPo 6S
Energy	97.58 Wh
Net Weight	515 g
Charging Temperature	41° to 104° F (5° to 40° C)
Operating Temperature	-4° to 104° F (-20° to 40° C)
Max Charging Power	180 W
- Charging Hub (Model: IN2CH)**

Input Voltage	26.1 V
Input Current	6.9 A



DJI incorporates HDMI™ technology.
The terms HDMI and HDMI High-Definition Multimedia Interface, and the HDMI Logo are trademarks or registered trademarks of HDMI Licensing LLC in the United States and other countries.

Download the detailed user manual at:

www.dji.com/inspire-2

※ This content is subject to change without prior notice.

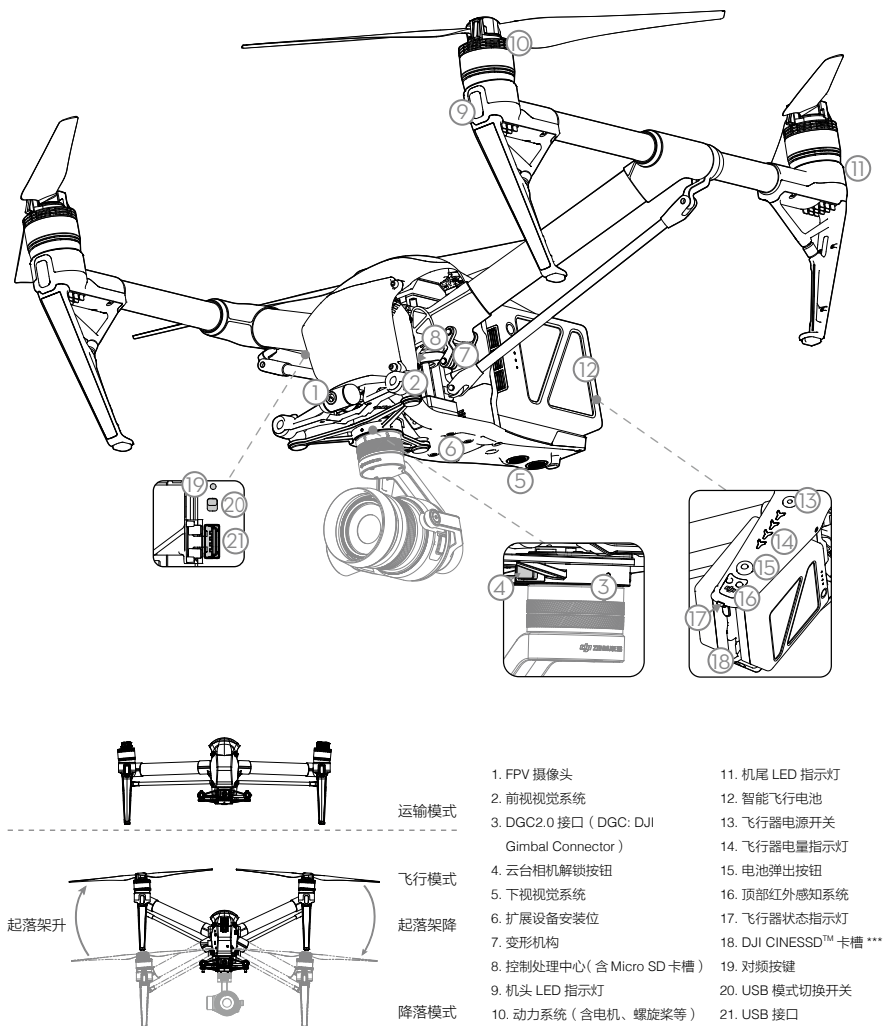
INSPIRE and DJI are trademarks of DJI.

Copyright © 2016 DJI All Rights Reserved.

Designed by DJI. Printed in China.

认识您的 Inspire 2

INSPIRE™ 2 配备全新的云台接口，可适配多种型号的新型三轴稳定云台相机*。经典的变形机身集成 DJI™ 先进的飞控系统、下视及前视觉系统、红外感知系统，可在室内外稳定悬停、飞行，并具备障碍物感知功能和指点飞行、智能跟随等先进飞行功能。全新的双电池系统可实现最长飞行时间约 25 分钟**。



* 本手册所示例的云台相机需另行购买，请从 DJI 商城了解更多详细信息。

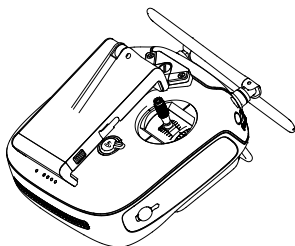
** 最长飞行 (悬停) 时间均为实验环境下 (零海拔无风情况下) 测得，仅供参考。

*** CinemaDNG、ProRes 等格式的视频存储和高速 DNG raw 照片连拍均需要使用 DJI CINESSD 高速存储卡，请从 DJI 商城购买 DJI CINESSD 和 DJI CINESSD 读卡器。

认识您的遥控器

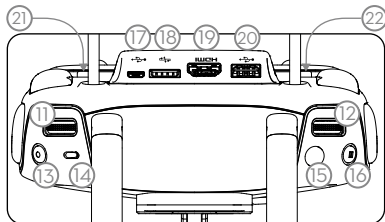
Inspire 2 遥控器使用 LIGHTBRIDGE™ 高清图传技术，配合完备的功能按键可在最大 7 千米* 通信距离内完成飞行器与云台相机的各种操作和配置，并可通过 DJI GO™ 4 App 在移动设备上实时显示高清画面。遥控器通过无线信号可实现主从机功能，最大无线通信范围可达 100 米。

遥控器内置可充电锂电池，单机最长可连续工作 4 小时**。

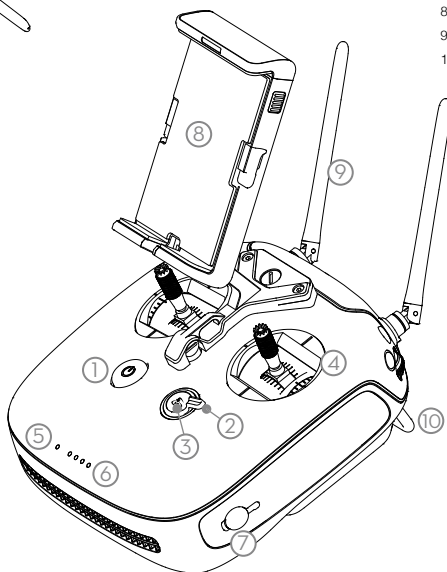


折叠状态

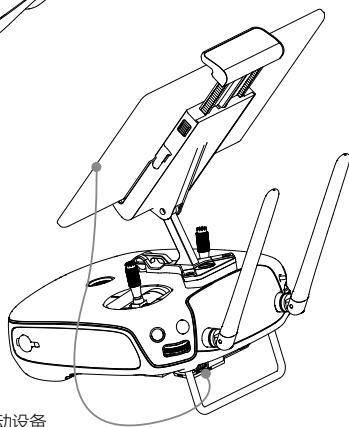
11. 控制拨轮（云台 / FPV）
12. 相机设置转盘
13. 录制按键
14. 飞行模式切换开关
15. 拍照按键
16. 急停按键
17. Micro USB 接口
18. CAN Bus 扩展接口
19. HDMI A 口（视频输出接口）
20. USB 接口（用于连接移动设备）
21. C1 按键
22. C2 按键



1. 电源开关
2. 变形控制开关
3. 智能返航按键
4. 摇杆
5. 遥控器状态指示灯
6. 电池电量指示灯
7. 充电接口
8. 移动设备支架
9. 天线
10. 提手



连接移动设备



* 在开阔无遮挡、无电磁干扰的环境飞行，并且飞行高度为 120 米左右，在 FCC 标准下遥控器可以达到最大通信距离。

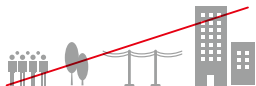
** 遥控器工作时可以为外接移动设备充电。上述最长可工作时间为遥控器供电所测得，仅供参考。

基本概念

• 飞行安全须知

DJI 强烈建议用户在安全、合理的环境中飞行。

CHS



注意：飞行时请远离人群、树木、电线和建筑物等。



注意飞行高度

请将飞行器的飞行高度控制在 120 米以内。



飞行安全认识对于您、周围人群与环境的安全非常重要。

请务必仔细阅读《免责声明和安全操作指引》。



注意：大风（10 米/秒）、雨、雪、有雾等恶劣天气下请勿飞行。



在视距范围内飞行

避免飞到高大建筑物以及其它可能阻挡视线的物体后面。



限飞区

详情请访问以下网址：

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



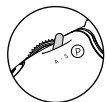
- 高海拔地区由于环境因素导致动力系统性能下降，飞行性能将会受到影响，请使用适合高原飞行的螺旋桨，并谨慎飞行。
- 在南北极圈内飞行器指南针与 GPS 失效，但飞行器仍可使用 A 模式（姿态模式）下与视觉系统飞行。

• 飞行模式

P 模式（定位）：使用 GPS 模块或视觉系统以实现飞行器精确悬停，指点飞行以及高级模式等功能。

S 模式（运动）：使用 GPS 模块或视觉系统以实现精确悬停，该模式下飞行器感度值被适当调高，务必格外谨慎飞行。

A 模式（姿态）：不使用 GPS 模块与视觉系统进行定位，仅提供姿态维稳，若 GPS 卫星信号良好可实现返航。



建议将遥控器飞行模式切换开关拨至 P 模式并等待 GPS 定位成功。



- S 模式和 A 模式需要在 App 中开启多功能开关。
- 下视视觉系统定位条件：高度在 0-10 米、光线充足（>15 lux，室内日光灯正常照射环境），表面有清晰纹理的室内或室外环境。

• 返航功能

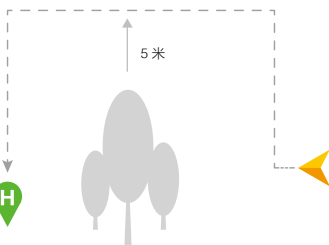
切记飞行器的 GPS 信号良好之后（DJI GO 4 App 的 GPS 信号图标为四格）才起飞，以确保已记录返航点。以下情况飞行器自动飞回返航点：

智能返航：用户可通过遥控器的智能返航按键或 DJI GO 4 App 的返航键，使飞行器自动返航。

智能低电量返航：当智能电量系统分析出当前电量仅足够返航时，飞行器将自动返航。

失控返航：遥控器信号丢失的情况下，飞行器将自动返航。

自动返航过程中飞行器可在最远 300 米处观测到障碍物，提前规划返航路径，绕开障碍物。



前视视觉系统感知条件：表面有清晰纹理，光照条件充足（>15 lux，室内日光灯正常照射环境）。

使用您的 Inspire 2

1. 下载 DJI GO 4 App

安装 DJI GO 4 App，使用移动设备在软件商店或扫描二维码下载并安装。



DJI GO 4 App

2. 观看教学视频

请在 DJI GO 4 App 或访问 DJI 官方网站观看。



教学视频



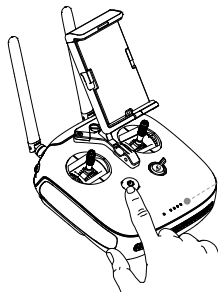
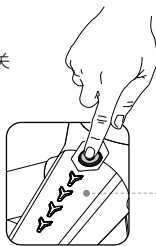
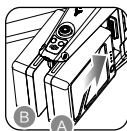
全新的飞行器需使用 DJI GO 4 App 激活才能使用。激活时请确保移动设备可以接入互联网。



DJI GO 4 App 要求使用 iOS 9.0 及以上系统 或 Android 4.4 及以上系统。

3. 检查电量与开机

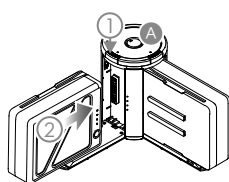
- 检查电量：短按一次。
- 开启 / 关闭：短按一次，在 3 秒内长按可开启或关闭电池。



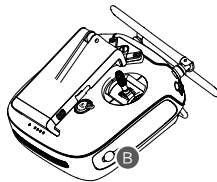
如果需要使用单个电池供电，则电池必须插在 A 槽。

4. 充电

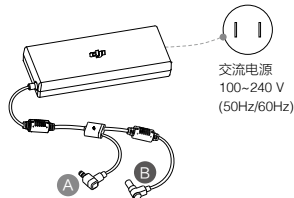
- 按下充电管家顶部按键，打开充电接口保护盖。
- 对准电池与充电管家的电池导轨，插入电池。



完全充满两块电池约需 1.5 小时 *



完全充满约需 3 小时 *



交流电源
100~240 V
(50Hz/60Hz)

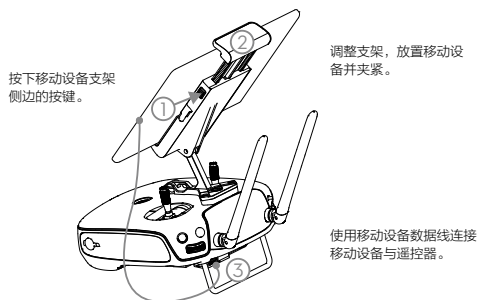
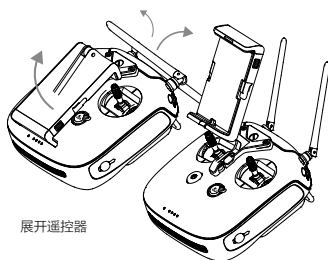
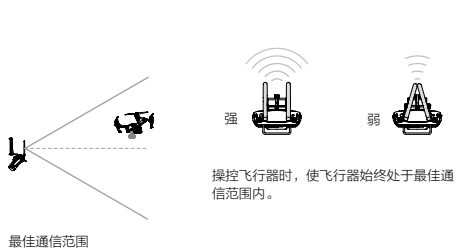


- 首次使用智能飞行电池，请务必充满电。充电完成后，必须按住充电管家顶部按键，才能移除电池。
- 使用 DJI 官方提供的充电管家和充电器充电。
- 智能飞行电池电量指示灯全部熄灭且充电管家顶部的指示灯绿灯常亮表示电已充满。
- 遥控器在关闭状态下充电时，电量指示灯全部熄灭表示本次充电已完成。
- 充电管家底部开关可用于开启和关闭声音提示。默认开启，智能飞行电池充电完成时会有声音提示。
- 短按一次电池上的按键可以查看电池电量。
- 安装电池到飞行器并开启电源之后，一旦电池温度低于 15℃，电池将开启自动加热功能，保持电池温度在 15-20℃ 之间。详细内容请参考用户手册。
- 推荐两块电池保持同时充 / 放电使用，以获得最佳供电性能。推荐使用 DJI GO 4 app 配对功能，并对配对电池进行标记。

* 使用标配充电器

5. 准备遥控器

展开遥控器上的移动设备支架并调整天线位置，不同的天线位置接收到的信号强度不同。



主机使用说明

开启电源后，遥控器主机将自动与飞行器连接。首次使用时，遥控器主从机模式默认关闭，需在 DJI GO 4 App 里设置后才能将主机与主机连接。
主机绿灯常亮：连接正常。
从机青灯常亮：连接正常。

主从机连接设置

在 App 相机界面，点击 图标后开启主从机功能。

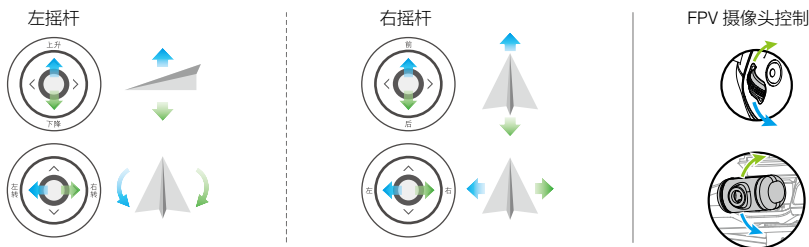
选择主机：密码栏显示从机连接时所需用到的密码（可修改）。

选择从机：滑动搜索并从主机列表中选择需要连接的主机，输入密码后即可连接。

- 图传系统拥有 5.8G 和 2.4G 两个通信频率，可以根据环境的干扰情况切换频率。注意俄罗斯地区只有 2.4G 通信频率。
- 为避免飞行器之间的通信受到干扰，请勿在同一区域（约足球场大小）同时使用超过 3 架飞行器。

6. 遥控器操作说明

遥控器出厂时默认操控方式为美国手（左手油门）。按住 C2 开关并拨动控制拨轮可控制 FPV 摄像头的拍摄角度。



- 更多飞行操作详见《Inspire 2 用户手册》；可以在 DJI GO 4 App 更改遥控器的操控方式。



遥控器状态说明

● 未连接到飞行器

● 主机工作正常

● 被设为从机，未连接到飞行器

● 从机工作正常

● (B-) 低电量 / 异常报警

(B-B-) 闲置 5 分钟及以上

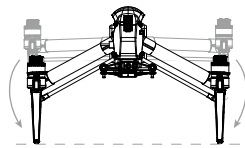
7. 解除运输模式



装入两块电池



连续短按电源开关五次或以上

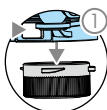


飞行器切换至降落模式并自动开机

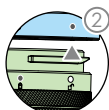


- 飞行器变形时，请注意安全，避免夹手。
- 连续短按五次或以上电池开关可切回至运输模式。
- 需要按下电池弹出按钮，才能移除电池。

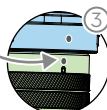
8. 安装云台相机



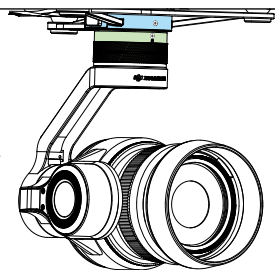
按住云台相机解锁按钮，移除保护盖。



对齐云台相机上的白点与 DGC2.0 接口红点，并嵌入安装位置。



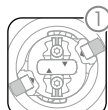
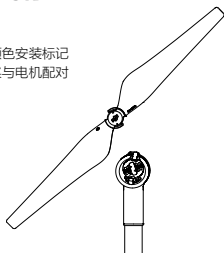
旋转云台相机快拆接口至锁定位置，以固定云台。



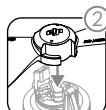
- 确保先关闭飞行器电源，再移除云台相机。飞行器进入运输模式前务必先取下云台相机。
- 移除云台相机时，需要按住解锁按钮，才能旋转云台相机的快拆接口。为方便下次安装，请在移除云台时，务必将接口旋转到位才取下云台。

9. 准备飞行

将相同颜色安装标记的螺旋桨与电机配对安装。



按住螺旋桨锁扣的弹片并转动锁扣，使标记对齐。



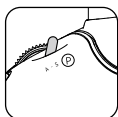
安装螺旋桨。



转动螺旋桨锁扣，锁定螺旋桨，使标记对齐。



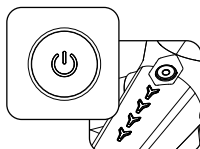
按住弹片之后，才能转动螺旋桨锁扣。



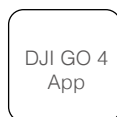
将遥控器飞行模式切换开关调到 P 档位



连接移动设备



开启遥控器、飞行器电源



启动 DJI GO 4 App 并进入开始飞行

10. 起飞 / 降落

起飞准备完毕 (GPS)

起飞前请务必等待 DJI GO 4 App 相机界面中的飞行状态指示栏显示为“起飞准备完毕 (GPS)”或“起飞准备完毕 (Vision)”，以保障飞行安全。

DJI GO 4 App 相机界面中



自动起飞

点击使飞行器自动起飞上升至约 1.2 米处悬停。



自动降落

点击使飞行器自动降落并停止电机。



自动返航

点击可使飞行器自动返航，返航时再点击一次即可终止返航。



云台工作模式

包括跟随模式、自由模式和复位功能。



更多智能飞行模式

点击可使用指点飞行和智能跟随等功能。



- 请在 DJI GO 4 App 或 DJI 官方网站观看教学视频以正确使用指点飞行与智能跟随等功能。
- 请预先在 DJI GO 4 App 设置合适的自动返航高度以安全返航。飞行安全注意事项详见《免责声明和安全操作指引》。

手动起飞



摇杆动作：电机启动 / 停止
启动电机

缓慢向上推动油门杆，飞行器起飞。

手动降落

- 手动降落前请先放下起落架。



起落架上升

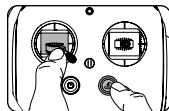


起落架下降

- 缓慢向下拉动油门杆，直至飞行器降落。
保持油门杆处在最低位置 2 秒，电机停止。



空中停止电机方式：向内拨动左摇杆的同时按下返航按键。空中停止电机将会导致飞行器坠毁，仅用于发生特殊情况（如飞行器可能撞向人群）时需要紧急停止电机以最大程度减少伤害。



智能返航按键



功能与 DJI GO 4 App 中的自动返航按键相同。
长按遥控器的智能返航按键可使飞行器自动返航。
再短按一次该按键可终止返航。

可以从遥控器提示音了解当前返航状态：
♪ B...B... 请求返航，尚未收到飞行器应答
♪ BB...BB... 正在返航



- 高速旋转的螺旋桨具有危险性，操作者应与飞行器保持安全距离并使飞行器远离人群、建筑物、树木或其它遮挡物，以避免发生撞击。
- 飞行器电机未停止前务必保持遥控器在手并确保飞行器完全在控制之中。
- 降落电机停止后请先关闭飞行器，再关闭遥控器。
- 飞行前请将飞行器平稳放置于户外开阔地带，用户面朝机尾。
- 智能起落架具有飞行器起飞后自动上升、降落时自动下降的功能。用户也可以通过遥控器的变形控制开关，手动控制起落架位置。
- 如果未放下起落架，则不能完成降落。



飞行器状态指示灯



... 绿灯慢闪，GPS 定位开启 (P-GPS)



... 绿灯双闪，视觉定位工作 (P-OPTI)



... 黄灯慢闪，姿态模式 (P-ATTI/ATTI)



... 黄灯快闪，无遥控器连接



... 红灯慢闪，低电量报警



... 红灯快闪，严重低电量报警



— 红灯常亮，严重错误



... 红黄灯交替快闪，需校准指南针

技术规格

- 飞行器（型号：T650A）
 - 重量 3290 g（含两块电池，不含云台相机）
 - 轴距（不含桨） 605 mm（降落模式）
 - 最大起飞重量 4250 g
 - 最大起飞海拔高度 普通桨：2500 m；高原桨：5000 m
 - 最大飞行时间 25 min（使用 Zenmuse X5S）
 - 最大俯仰角度 P 模式：35°（前视视觉系统启用：25°）；A 模式：35°；S 模式：40°
 - 最大上升速度 P 模式/A 模式：5 m/s；S 模式：6 m/s
 - 最大下降速度 垂直：4 m/s；斜下降：4 - 9 m/s
 - GPS 悬停精度 垂直：±0.5 m（下视视觉系统启用：±0.1 m）；水平：±1.5 m（下视视觉系统启用：±0.3 m）
 - 推荐工作环境温度 -20 °C 至 40 °C
- 云台
 - 角度抖动量 ±0.01°
 - 可控转动范围 俯仰：-130° 至 +40°；横滚：±20°；平移：±320°
 - 最大控制转速 俯仰：180°/s；横滚：180°/s；平移：270°/s
 - 接口类型 DGC2.0
- 下视视觉系统
 - 飞行速度测量范围 <10 m/s（高度 2 m，光照充足）
 - 高度测量范围 <10 m
 - 精确悬停范围 <10 m
 - 使用环境 表面有丰富纹理，光照条件充足（>15 lux，室内日光灯正常照射环境）
 - 超声波高度测量范围 10 - 500 cm
 - 超声波使用环境 非吸音材质、硬质地面（厚地毯性能会有衰减）
- 前视视觉系统
 - 障碍物感知范围 0.7 - 30 m；
 - FOV 水平 60°，垂直 54°
 - 使用环境 表面有丰富纹理，光照条件充足（>15 lux，室内日光灯正常照射环境）
- 顶部红外感知系统
 - 障碍物感知范围 0 - 5 m
 - FOV ±5°
 - 使用环境 漫反射，大尺寸，高反射率（反射率 >10%）障碍物
- 遥控器
 - 工作频率 2.400 - 2.483 GHz；5.725 - 5.825 GHz
 - 最大信号有效距离 2.4 GHz：7 km（FCC）；3.5 km（CE）；4 km（SRRC）
 - （无干扰、无遮挡）5.8 GHz：7 km（FCC）；2 km（CE）；5 km（SRRC）
 - 发射功率（EIRP）2.4 GHz：26 dBm（FCC）；17 dBm（CE）；20 dBm（SRRC）
 - 5.8 GHz：28 dBm（FCC）；14 dBm（CE）；20 dBm（SRRC）
 - 内置电池 6000 mAh 2S LiPo
 - 功耗 9 W（不给移动设备充电状态）
 - USB 接口供电电流 / 电压 iOS：1 A @ 5.2 V（最大）；Android：1.5 A @ 5.2 V（最大）
 - 工作环境温度 -20 °C 至 40 °C
- 充电器（型号：IN2C180）
 - 电压 26.1 V
 - 额定功率 180 W
- 智能飞行电池（型号：TB50-4280mAh-22.8V）
 - 容量 4280 mAh
 - 电压 22.8 V
 - 电池类型 LiPo 6S
 - 能量 97.58 Wh
 - 电池整体重量 约 515 g
 - 充电环境温度 5 °C 至 40 °C
 - 电池使用温度 -20 °C 至 40 °C
 - 最大充电功率 180 W
- 充电管家（型号：IN2CH）
 - 输入电压 26.1 V
 - 输入电流 6.9 A



DJI incorporates HDMI™ technology.
The terms HDMI and HDMI High-Definition Multimedia Interface, and the HDMI Logo are trademarks or registered trademarks of HDMI Licensing LLC in the United States and other countries.

了解产品全部信息，请访问官网产品页下载《用户手册》

www.dji.com/inspire-2

※ 本指南内容如有更新，恕不另行通知。

INSPIRE 和 DJI 是大疆创新的商标。

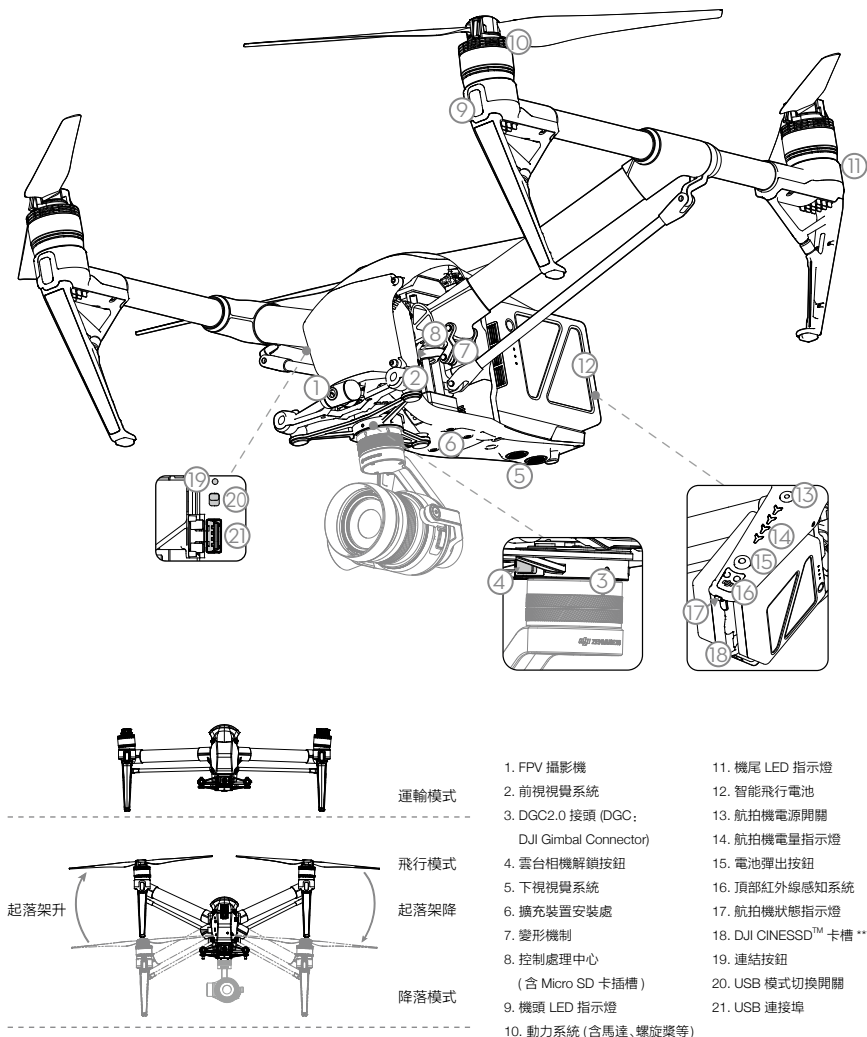
Copyright © 2016 大疆创新 版权所有

Designed by DJI. Printed in China.

認識您的 Inspire 2

INSPIRE™ 2 配備全新的雲台接頭，可搭配多種型號的新型三軸穩定雲台相機*。經典的變形機身結合 DJI™ 先進的飛行控制系統、下視及前視視覺系統、紅外線感知系統，可在室內外穩定懸停、飛行，並具備障礙物感知功能和指點飛行、智能跟隨等先進的飛行功能。全新的雙電池系統可提供最長約 25 分鐘的飛行時間**。

CHT



* 本手冊所列舉的雲台相機需另行購買，請從 DJI 商店瞭解更多詳細資料。

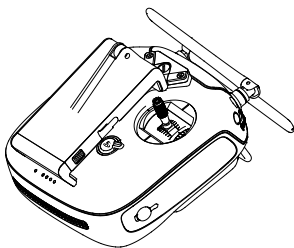
** 最長飛行 (懸停) 時間均有實驗室環境下 (零海拔且無風的情況下) 測得，僅供參考。

*** CinemaDNG、ProRes 等格式的影片儲存和高速 DNG raw 照片連拍都需要使用 DJI CINESSD 高速記憶卡，請從 DJI 商店購買 DJI CINESSD 和 DJI CINESSD 讀卡機。

認識您的遙控器

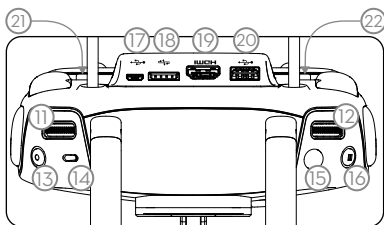
Inspire 2 遙控器使用 LIGHTBRIDGE™ 高畫質影像傳輸技術，配合完備的功能按鈕，可在最大 7 千公尺 * 通訊距離內，完成航拍機與雲台相機的各種操作和設定。並可透過 DJI GO™ 4 應用程式在行動裝置上即時顯示高畫質畫面。遙控器可在 100 公尺無遮擋範圍內，透過無線訊號實現主從機功能。

遙控器內建充電式鋰電池，單機最長可連續運作 4 小時 **。

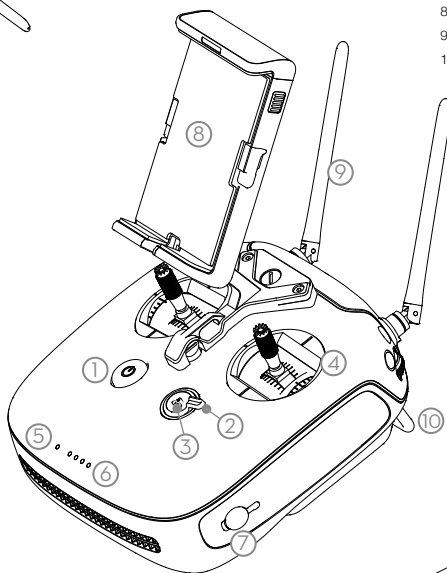


折疊狀態

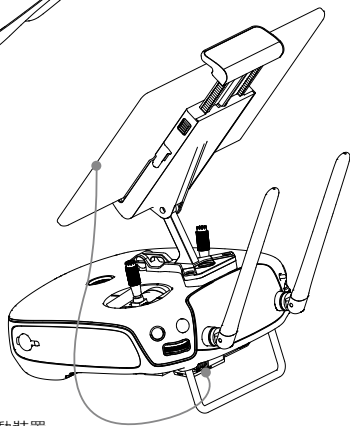
11. 控制轉盤 (雲台 / FPV)
12. 相機設定轉盤
13. 錄影按鈕
14. 飛行模式切換開關
15. 拍照按鈕
16. 急停按鈕
17. Micro USB 連接埠
18. CAN Bus 擴充接頭
19. HDMI A 口 (視訊輸出接頭)
20. USB 連接埠 (用於連接行動裝置)
21. C1 按鈕
22. C2 按鈕



1. 電源開關
2. 變形控制開關
3. 智能返航按鈕
4. 搖桿
5. 遙控器狀態指示燈
6. 電池電量指示燈
7. 充電連接埠
8. 行動裝置支架
9. 天線
10. 把手



連接行動裝置



* 若在開闊無遮擋、無電磁干擾的環境下，於高度 120 公尺左右飛行時，遙控器即可依據 FCC 標準達到最大通訊距離。

** 遙控器運作時可以為外接行動裝置充電。上述數據為僅由遙控器供電下所測得的最長可運作時間，僅供參考。

基本概念

● 飛行安全需知

DJI 強烈建議使用者在安全、合理的環境中飛行。



注意：飛行時請遠離人群、樹木、電線和建築物等。



注意飛行高度

請將航拍機的飛行高度控制在 120 公尺以內。



瞭解飛行安全知識對於您、周圍人群與環境的安全非常重要。

請務必仔細閱讀《**免責聲明與安全指導方針**》。



注意：請勿在大風 (10 公尺 / 秒)、雨、雪、有霧等惡劣天氣下飛行。



在視線範圍內飛行

避免飛到高大建築物及其他可能阻擋視線的物體後面。



禁航區

詳情請參閱以下網站：

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



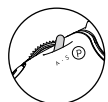
- 高海拔地區由於環境因素導致動力系統性能下降，飛行性能將會受到影響，請使用適合高原飛行的螺旋槳，並謹慎飛行。
- 在南北極圈內，航拍機指南針與 GPS 會失效，但航拍機仍可使用 A 模式 (姿態模式) 與下視視覺系統飛行。

● 飛行模式

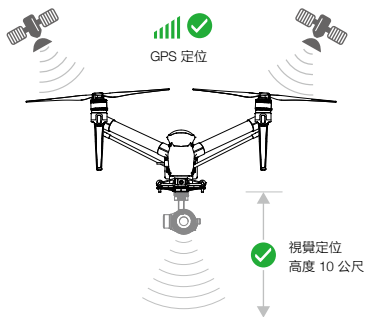
P 模式 (定位)：使用 GPS 模組或視覺系統以實現航拍機精確懸停、指點飛行及高級模式等功能。

S 模式 (運動)：使用 GPS 模組或視覺系統以實現精確懸停，在此模式下，航拍機感應值會適當調高，飛行時請務必格外謹慎。

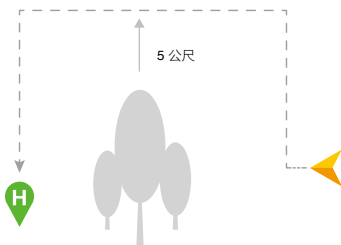
A 模式 (姿態)：不使用 GPS 模組與視覺系統進行定位，僅提供姿態增穩功能，若 GPS 衛星訊號良好，即可執行返航。



建議將遙控器飛行模式切換開關撥至 P 模式，並等待 GPS 定位成功。



- S 模式和 A 模式要求在應用程式中開啟多功能開關。
- 下視視覺系統定位條件：高度在 0-10 公尺、光線充足 ($>15 \text{ lux}$ ，室內日光燈正常照射的環境)、表面有清晰紋理的室內或室外環境。



● 返航功能

切記，請在航拍機的 GPS 訊號良好之後 (DJI GO 4 應用程式的 GPS 訊號圖示為四格) 才起飛，以確實記錄返航點。在下列情況下，航拍機會自動飛回返航點：

智能返航：使用者可透過遙控器的智能返航按鈕或 DJI GO 4 應用程式的返航鍵，使航拍機自動返航。

智能低電量返航：當智能電量系統分析出當前電量僅足夠返航時，航拍機即會自動返航。

失控返航：在遙控器訊號遺失的情況下，航拍機會自動返航。

航拍機在自動返航過程中，可在最速 300 公尺處觀測到障礙物，以便提前規劃返航路徑，繞開障礙物。



前視視覺系統感知條件：表面有豐富紋理，光照條件充足 ($>15 \text{ lux}$ ，室內日光燈正常照射的環境)。

使用您的 Inspire 2

1. 下載 DJI GO 4 應用程式

透過應用程式商店或掃描 QR 碼下載，並在行動裝置上安裝 DJI GO 4 應用程式。



DJI GO 4 應用程式

2. 觀看教學影片

請在 DJI GO 4 應用程式直接觀看，或造訪 DJI 官方網站觀看。



教學影片



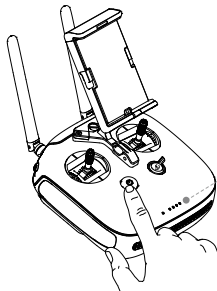
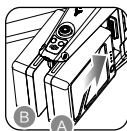
全新的航拍機需使用 DJI GO 4 應用程式啟動才能使用。啟動時請確認行動裝置已連線至網路。



DJI GO 4 應用程式要求使用 iOS 9.0 及以上系統或 Android 4.4 及以上系統。

3. 檢查電量與開機

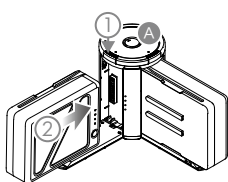
- 檢查電量：短按一次。
- 開啟 / 關閉：短按一次，在 3 秒內長按可開啟或關閉電池。



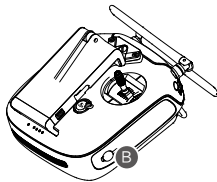
如果需要以單顆電池供電，必須將電池插在 A 槽。

4. 充電

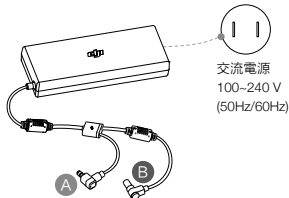
- 按下充電管家頂部按鈕，打開充電連接埠保護蓋。
- 對準電池與充電管家的電池導軌，插入電池。



完全充飽兩顆電池約需 1.5 小時*



完全充飽電約需 3 小時*



交流電源
100~240 V
(50Hz/60Hz)



- 首次使用智能飛行電池前，請務必充電。充電完成後，必須按住充電管家頂部按鈕，才能移除電池。
- 請使用 DJI 官方提供的充電管家和充電器充電。
- 智能飛行電池電量指示燈全部熄滅，且充電管家頂部的指示燈綠燈恆亮，即表示電已充飽。
- 如果充電時遙控器處於關閉狀態，當電量指示燈全部熄滅，即表示本次充電已完成。
- 充電管家底部開關可用於開啟和關閉聲音提示。預設為開啟，智能飛行電池充電完成時會有聲音提示。
- 短按一次電池上的按鈕，即可查看電池電量。
- 在航拍機上安裝電池並開啟電源之後，一旦電池溫度低於 15°C，電池將開啟自動加熱功能，讓電池溫度保持在 15 至 20°C 之間。詳細內容請參閱使用者手冊。
- 建議讓兩顆電池保持同時充 / 放電使用，以獲得最佳供電性能。建議使用 DJI GO 4 應用程式配對功能，並對配對電池進行標記。

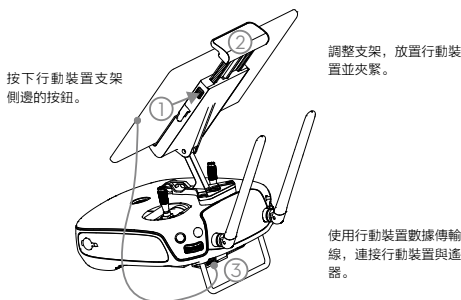
* 使用標配充電器

5. 準備遙控器

展開遙控器上的行動裝置支架並調整天線位置,不同的天線位置會接收到不同強度的訊號。



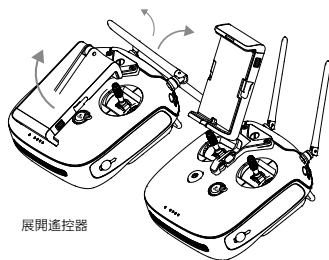
最佳通訊範圍



按下行動裝置支架側邊的按鈕。

調整支架, 放置行動裝置並夾緊。

使用行動裝置數據傳輸線, 連接行動裝置與遙控器。



展開遙控器

主從機使用說明

開啟電源後, 遙控器主機會自動與航拍機連接。首次使用時, 遙控器主從機模式預設為關閉, 需在 DJI GO 4 應用程式中設定後, 才能將從機與主機連接。

主機綠燈恆亮: 連接正常。

從機青燈恆亮: 連接正常。

主從機連接設定

在應用程式相機介面, 點擊  圖示後開啟主從機功能。

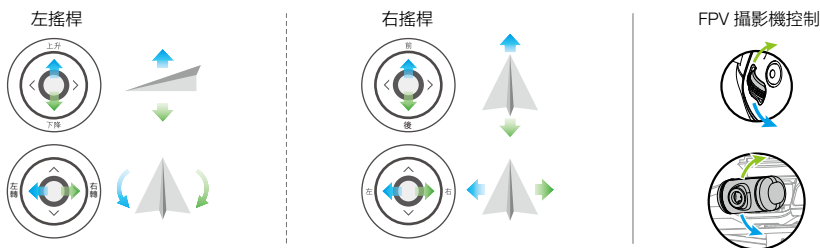
選擇主機: 密碼欄顯示從機連接時所需用到的密碼 (可修改)。

選擇從機: 滑動搜尋並從主機清單中選擇需要連接的主機, 輸入密碼後即可連接。

- 圖傳系統擁有 5.8 G 和 2.4 G 兩個通訊頻率, 可以根據環境的干擾情況切換頻率。注意, 俄羅斯地區只有 2.4 G 通訊頻率。
- 為避免航拍機之間的通訊受到干擾, 請勿在同一區域 (約足球場大小) 同時使用超過 3 架航拍機。

6. 遙控器操作說明

遙控器出廠時的預設操控方式為美國手 (左手油門)。按住 C2 開關並撥動控制轉盤, 即可控制 FPV 攝影機的拍攝角度。



- 如需更多飛行操作說明, 請參閱《Inspire 2 使用者手冊》; 您可以在 DJI GO 4 應用程式更改遙控器的操控方式。



遙控器狀態說明

● 未連接到航拍機

● 主機正常運作

● 被設為從機, 未連接到航拍機

● 從機正常運作

☀ (B-) 低電量 / 異常報警

(B-B-) 閒置 5 分鐘及以上

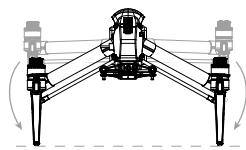
7. 解除運輸模式



裝入兩顆電池



連續短按電源開關五次或以上

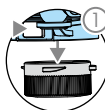


航拍機切換至降落模式並開機

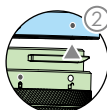


- 航拍機變形時，請注意安全，避免手指夾傷。
- 連續短按電池開關五次或以上，可切回運輸模式。
- 需要按下電池彈出按鈕，才能移除電池。

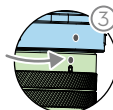
8. 安裝雲台相機



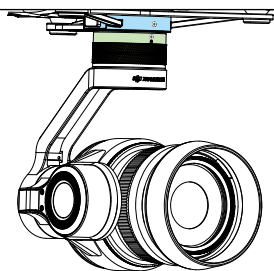
按住雲台相機解鎖按鈕，取下保護蓋。



將雲台相機上的白點與 DGC2.0 接頭紅點對齊，並嵌入安裝位置。



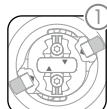
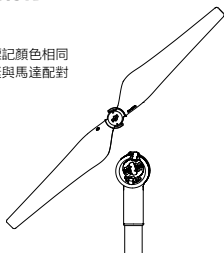
將雲台相機的快拆接頭旋轉至鎖定位，以固定雲台。



- 確保先關閉航拍機電源，再移除雲台相機。將航拍機切換至運輸模式前，務必先取下雲台相機。
- 移除雲台相機時，必須按住解鎖按鈕，才能旋轉雲台相機的快拆接頭。為方便下次安裝，請在移除雲台時，務必將接頭旋轉到位才取下雲台。

9. 準備飛行

將安裝標記顏色相同的螺旋槳與馬達配對安裝。



按住螺旋槳鎖扣的彈片並轉動鎖扣，使標記對齊。



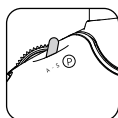
安裝螺旋槳。



轉動螺旋槳鎖扣，鎖定螺旋槳，使標記對齊。



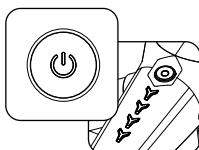
按住彈片之後，才能轉動螺旋槳鎖扣。



將遙控器飛行模式切換開關調到 P 檔位



連接行動裝置



開啟遙控器、航拍機電源



DJI GO 4
應用程式

啟動 DJI GO 4 應用程式並進入開始飛行

10. 起飛 / 降落

起飛準備完畢 (GPS)

起飛前，請務必等到 DJI GO 4 應用程式相機介面中的飛行狀態指示圖顯示為「起飛準備完畢 (GPS)」(起飞准备完毕 (GPS)) 或「起飛準備完畢 (Vision)」(起飞准备完毕 (Vision))，以確保飛行安全。

DJI GO 4 應用程式相機介面中



自動起飛

點選使航拍機自動起飛，上升至約 1.2 公尺處懸停。



自動降落

點選使航拍機自動降落並停止馬達。



自動返航

點選使航拍機自動返航，在返航過程中再點選一次即可停止返航。



雲台運作模式

包括跟隨模式、自由模式和重新對齊功能。



更多智能飛行模式

點選可使用指點飛行、智能跟隨等功能。

- 請在 DJI GO 4 應用程式或 DJI 官方網站觀看教學影片，以正確使用指點飛行與智能跟隨等功能。
- 請預先在 DJI GO 4 應用程式中設定適合的自動返航高度以安全返航。請參閱《免責聲明與安全指導方針》中的飛行安全注意事項。

手動起飛



綜合控制桿指令：馬達啟動 / 停止
啟動馬達



緩慢向上推動油門桿，使航拍機起飛。

手動降落

1. 手動降落前請先放下起落架。



起落架上升

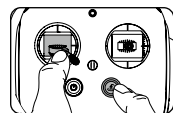


起落架下降

2. 緩慢向下拉動油門桿，直到航拍機降落為止。
使油門桿保持在最低位置 2 秒，馬達即停止。



- 空中停止馬達方式：向內撥動左搖桿，同時按下返航按鈕。空中停止馬達會導致航拍機墜毀，因此僅限用於發生特殊情況（例如航拍機可能衝向人群）時需要緊急停止馬達以將傷害降至最低。



智能返航按鈕



功能與 DJI GO 4 應用程式中的自動返航按鈕相同。
長按遙控器的智能返航按鈕可使航拍機自動返航。
再短按一次該按鈕可終止返航。

可以從遙控器提示音瞭解當前返航狀態：
♪ B...B... 請求返航，尚未收到航拍機應答
♪ BB...BB... 正在返航

- 高速旋轉的螺旋槳具有危險性，操作者應與航拍機保持安全距離，並讓航拍機遠離人群、建築物、樹木或其他障碍物，以避免發生撞擊。
- 在航拍機馬達完全停止前，請勿放下手中的遙控器，並請確保航拍機完全在掌控之中。
- 降落馬達停止後，請先關閉航拍機，再關閉遙控器。
- 飛行前請將航拍機平穩放置於戶外開闊地帶，使用者面朝機尾。
- 智能起落架可在航拍機起飛後自動上升，並在降落時自動下降。使用者也可以透過遙控器的變形控制開關，手動控制起落架位置。
- 如果未放下起落架，則不能完成降落。



航拍機狀態指示燈

- 綠燈緩慢閃爍，GPS 定位開啟 (P-GPS)
- 綠燈閃爍兩次，視覺定位運作 (P-OPTI)
- 黃燈緩慢閃爍，姿態模式 (P-ATTI/ATTI)
- 黃燈快速閃爍，未連接遙控器

- 紅燈緩慢閃爍，低電量警告
- 紅燈快速閃爍，嚴重低電量警告
- 紅燈恒亮，嚴重錯誤
- 紅黃燈交替快速閃爍，需校準指南針

技術規格

- **航拍機 (型號: T650A)**
 - 重量 3,290 g (含兩顆電池, 不含雲台相機)
 - 軸距 (不含槳) 605 mm (降落模式)
 - 最大起飛重量 4,250 g
 - 最大起飛海拔高度 普通槳: 2,500 m; 高原槳: 5,000 m
 - 最大飛行時間 25 min (使用 Zenmuse X5S)
 - 最大俯仰角度 P 模式: 35° (啟用前視視覺系統: 25°); A 模式: 35°; S 模式: 40°
 - 最大上升速度 P 模式 / A 模式: 5 m/s; S 模式: 6 m/s
 - 最大下降速度 垂直: 4 m/s; 斜下降: 4 - 9 m/s
 - GPS 懸停精度 垂直: ± 0.5 m (啟用下視視覺系統: ± 0.1 m); 水平: ± 1.5 m (啟用下視視覺系統: ± 0.3 m)
 - 建議操作環境溫度 -20 °C 至 40 °C
- **雲台**
 - 角度抖動量 $\pm 0.01^\circ$
 - 可操控轉動範圍 俯仰: -130° 至 +40°; 橫滾: $\pm 20^\circ$; 水平: $\pm 320^\circ$
 - 最大控制轉速 俯仰: 180° /s; 橫滾: 180° /s; 水平: 270° /s
 - 連接埠類型 DGC2.0
- **下視視覺系統**
 - 飛行速度測量範圍 <10 m/s (高度 2 m, 光照充足)
 - 高度測量範圍 <10 m
 - 精確懸停範圍 <10 m
 - 使用環境 表面有豐富紋理, 光照條件充足 (>15 lux, 室內日光燈正常照射環境)
 - 超聲波高度測量範圍 10 - 500 cm
 - 超聲波使用環境 非吸音材質、硬質地面 (厚地毯會導致性能衰減)
- **前視視覺系統**
 - 障礙物感知範圍 0.7 - 30 m;
 - FOV 水平 60°, 垂直 54°
 - 使用環境 表面有豐富紋理, 光照條件充足 (>15 lux, 室內日光燈正常照射環境)
- **頂部紅外線感知系統**
 - 障礙物感知範圍 0 - 5 m
 - FOV $\pm 5^\circ$
 - 使用環境 大尺寸、漫反射障礙物 (反射率 >10%)
- **遙控器**
 - 操作頻率 2,400 - 2,483 GHz; 5,725 - 5,825 GHz
 - 最大訊號有效距離 2.4 GHz: 7 km (FCC); 3.5 km (CE); 4 km (SRRC)
 - (無干擾、無遮擋) 5.8 GHz: 7 km (FCC); 2 km (CE); 5 km (SRRC)
 - 發射功率 (EIRP) 2.4 GHz: 26 dBm (FCC); 17 dBm (CE); 20 dBm (SRRC)
 - 5.8 GHz: 28 dBm (FCC); 14 dBm (CE); 20 dBm (SRRC)
 - 內置電池 6000 mAh 2S LiPo
 - 功率消耗 9 W (不為行動裝置充電時的狀態)
 - USB 連接埠供電電流 / 電壓 iOS: 1 A @ 5.2 V (最大); Android: 1.5 A @ 5.2 V (最大)
 - 操作環境溫度 -20 °C 至 40 °C
- **充電器 (型號: IN2C180)**
 - 電壓 26.1 V
 - 額定功率 180 W
- **智能飛行電池 (型號: TB50-4280mAh-22.8V)**
 - 容量 4280 mAh
 - 電壓 22.8 V
 - 電池類型 LiPo 6S
 - 能量 97.58 Wh
 - 電池整體重量 約 515 g
 - 充電環境溫度 5 °C 至 40 °C
 - 電池使用溫度 -20 °C 至 40 °C
 - 最大充電功率 180 W
- **充電管家 (型號: IN2CH)**
 - 輸入電壓 26.1 V
 - 輸入電流 6.9 A



DJI incorporates HDMI™ technology. The terms HDMI and HDMI High-Definition Multimedia Interface, and the HDMI Logo are trademarks or registered trademarks of HDMI Licensing LLC in the United States and other countries.

欲瞭解產品完整資訊, 請前往官網產品專頁下載《使用者手冊》

www.dji.com/inspire-2

※ 本指南內容如有更新, 恕不另行通知。

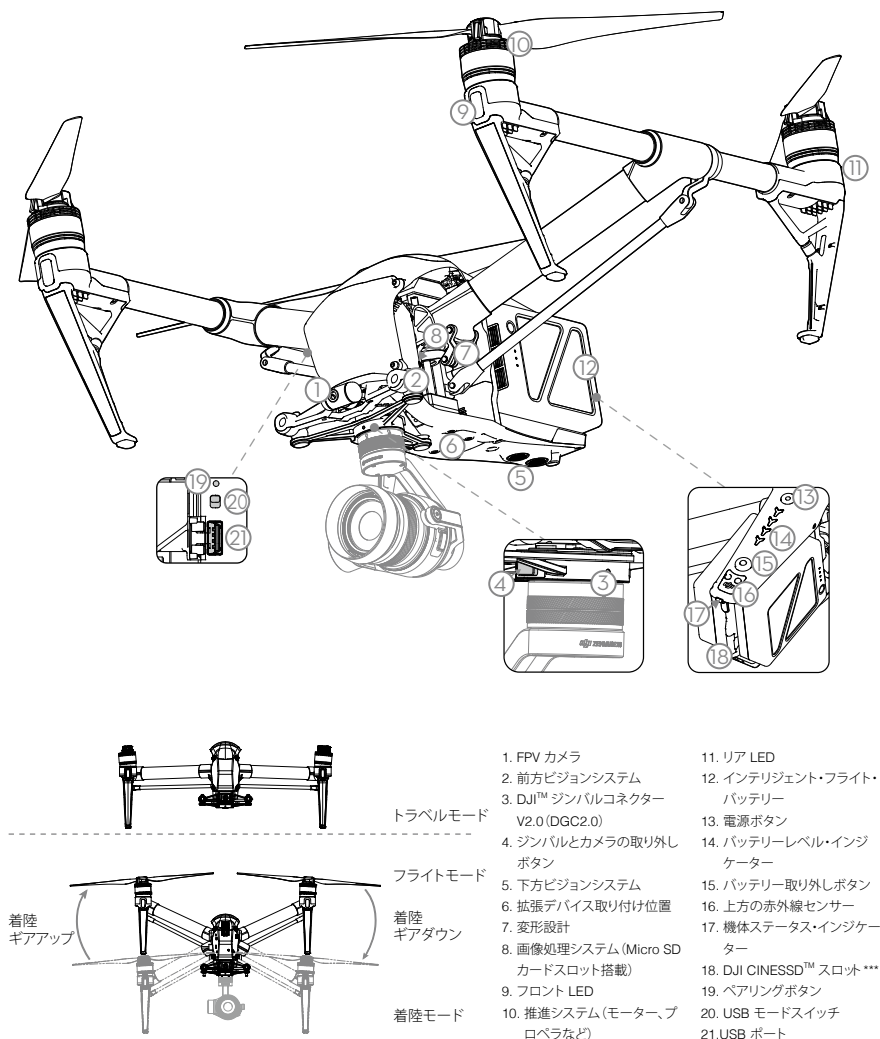
INSPIRE 和 DJI 是大疆創新的商標。
Copyright © 2016 大疆創新 版權所有

DJI 設計, 於中國大陸印製。

Inspire 2

INSPIRE™ 2 は、クラス最高の俊敏性とスピード、最高の信頼性を発揮する冗長機能を備えた強力な空撮用ドローンです。新しいスマートな機能を搭載し複雑なカメラワークを必要とする撮影を簡単に実現します。機体にはデュアルバッテリーが搭載され、飛行時間は 25* 分。

カメラユニットは画像処理システムから独立しているため、シーンごとに最適なジンバルとカメラ** を選択できる柔軟性があります。これにより、選択したカメラにかかわらず、カメラがサポートしている同様の強力な処理機能が提供され、Zenmuse X5S を使用すると、RAW ビデオを撮影することができます。



* 最大稼働時間は、実験室環境でテストしたものです。性能は、状況によって異なる場合があります。

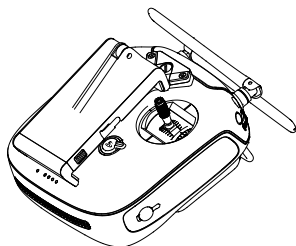
** DJI の公式オンラインストアで別途購入したジンバルとカメラ。

*** ロスレスビデオ (CinemaDNG および ProRes 形式)、および DNG RAW 静止画の連続撮影には、DJI CINESSD が必要になります。別途、DJI の公式オンラインストアで DJI CINESSD および DJI CINESSD ステーションを購入してください。

送信機

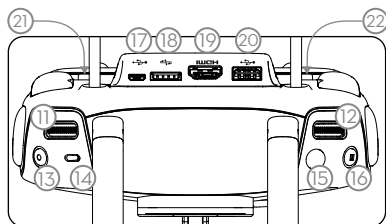
Inspire 2 の送信機は、DJI の LIGHTBRIDGE™ 技術を採用しており、最大伝送距離は 4km です。機体を飛ばすと、ペアリングしたデバイスの DJI GO™ 4 アプリで直接ライブ HD ビューを見ながら、リアルで応答性の高い飛行を体感していただけます。デュアル送信機モードの場合、最大 100m 離れて各送信機から機体とカメラを個別に制御できます。

送信機の LiPo バッテリーの最大稼働時間は、約 4 時間** です。

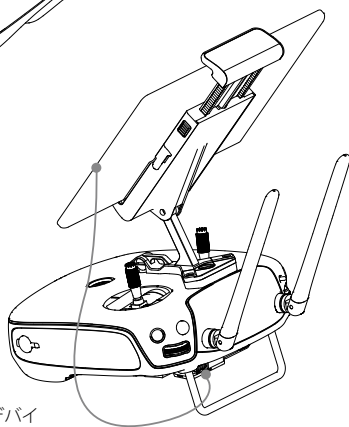
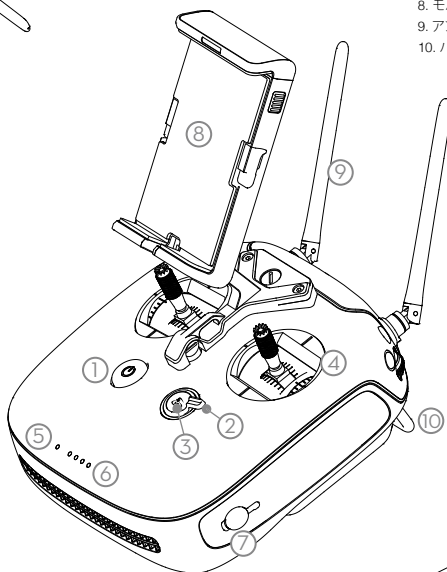


折りたたんだ状態

11. コントロールダイヤル
(ジアンバル / FPM)
12. カメラ設定ダイヤル
13. 録画ボタン
14. フライトモードスイッチ
15. シャッターボタン
16. 一時停止ボタン
17. Micro USB ポート
18. CAN バス (拡張ポート)
19. HDMI A ポート (動画出力用)
20. USB ポート (モバイルデバイス接続用)
21. C1 ボタン
22. C2 ボタン



1. 電源ボタン
2. 変形スイッチ
3. Return-to-Home (RTH) ボタン
4. コントロールスティック
5. ステータス LED
6. バッテリーレベル LED
7. 電源ポート
8. モバイルデバイス・ホルダー
9. アンテナ
10. ハンドルバー



モバイルデバイスを接続する

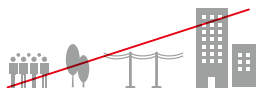
* 最大伝送距離は、障害物や電波干渉がないエリアで、機体が高度 120m のときに有効です。

** 本機は最長 200 メートル先の障害物を検知して自動的に避け、ホームポイントに戻ることができます。

基本情報

● 安全なフライトのために

フライトは、安全に、責任を持って、スマートな方法でお楽しみください。



人の近くと上空、木、送電線、建物の近くは飛行しないでください。



フライト高度を監視し、400 フィート (120 メートル) 以下で飛行してください。



自分と周辺の人の安全のために基本的な飛行ガイドラインを理解することは重要です。詳細については、免責事項および安全ガイドラインを参照してください。



雨、雪、霧、風速 10m/s を超える場合は飛行しないでください。



常に機体を目視で確認し、視界を遮る建物や障害物の後ろを飛行しないでください。



飛行禁止区域

詳細については、以下をご覧ください。
<http://www.dji.com/flysafe>



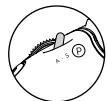
- 高度の高い場所で飛行する際は、機体の性能が低下するため、十分に注意してください。高度の高い場所で飛行する際は、高地用のプロペラを使用してください。
- 極域では、コンパスと GPS が動作しません。機体は自動的に A モードに切り替わり、ビジョンシステムを使用して位置決めします。

● フライトモード

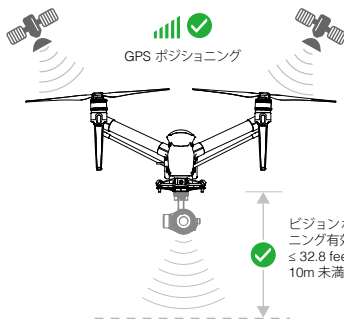
P モード (ポジショニング): GPS 信号が強い場合は P モードでの操作をお勧めします。GPS およびビジョンシステムを利用して、機体を自動的に安定させ、障害物の間を通り抜けたり、動く対象物を追跡したりできます。このモードでは、TapFly™ (タップフライ) や ActiveTrack™ (アクティブトラック) などの高度な機能が有効になります。

S モード (スポーツ): 機体のゲイン調整が行われるため、機体の操縦性が高まります。このモードでは、ビジョンシステムが無効になる点に注意してください。

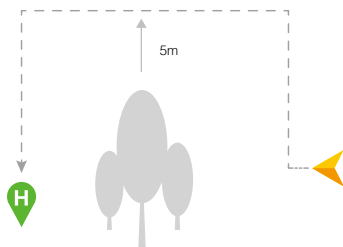
A モード (姿勢): GPS やビジョンシステムを利用できない場合には、機体の位置決めに気圧計のみを使用して、高度を制御します。



送信機のフライトモードを「P」に切り替えて、離陸する前に、安定した衛星の数が増えるまで待機します。



- DJI GO 4 では、S モードと A モードを有効にする必要があります。
- 下方ビジョンシステムは、パターンの変化がない地表の上空、水の上、薄暗い場所 (15 ルクス未満) では適切に機能しません。



● Return-to-Home

ホームポイントが機体に確実に記録されるように、GPS 信号が強力な状態 (GPS アイコンに 4 本以上のバーが表示) で離陸することが重要です。次の場合、機体は自動的にホームポイントに戻ります。

スマート RTH 操縦者は RTH ボタンを押します。低バッテリー RTH: バッテリー残量が非常に少なくなっています。フェールセーフ RTH: 送信機の信号が途切れた状態になっています。

本機は最長 300 メートル先の障害物を検知して自動的に避け、ホームポイントに戻ることができます。



前方ビジョンシステムは、地表のパターンが明瞭で、十分な明るさのある状態 (15 ルクス超) で適切に機能します。

Inspire 2 の使用

1. DJI GO 4 アプリのダウンロード

App Store または Google Play で「DJI GO 4」を検索して、お手持ちのモバイルデバイスにアプリをダウンロードしてください。



DJI GO 4 アプリ

2. チュートリアルビデオ

www.dji.com または DJI GO 4 アプリでチュートリアルビデオをご覧ください。



チュートリアルビデオ



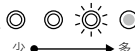
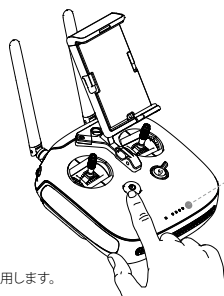
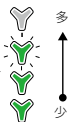
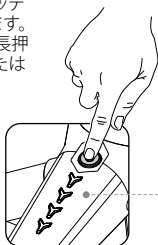
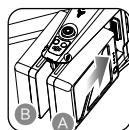
初回起動時にユーザーの DJI アカウントとインターネット接続が必要です。



DJI GO 4 アプリは iOS 9 以降と Android 4.4 以降に対応しています。

3. バッテリー残量を確認して電源を入れてください。

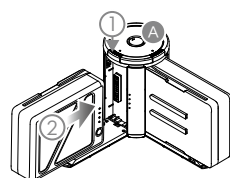
- ボタンを 1 回押すと、バッテリーレベルを確認できます。
- ボタンを 1 回押し、次に長押しすると、電源がオンまたはオフになります。



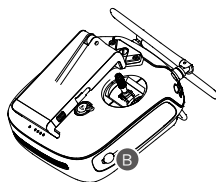
電力供給にバッテリーを 1 つ使用する場合は、必ずバッテリースロット A を使用します。

4. バッテリーの充電

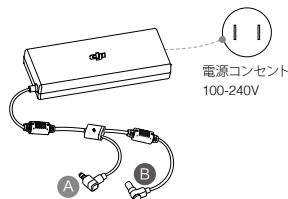
- 解除ボタンを押して、対応する充電ポートカバーを開きます。
- インテリジェント・フライト・バッテリーを充電ポートに挿入して充電を開始してください。



充電時間: 1.5 時間*



充電時間: 3 時間*



電源コンセント
100-240V



- インテリジェント・フライト・バッテリーは初回使用前にフル充電する必要があります。フル充電したバッテリーを取り外すときは、充電ハブの上にある解除ボタンを押してください。
- インテリジェント・フライト・バッテリーおよび送信機を充電するときは、必ず DJI 純正の充電器と充電ハブを使用してください。
- 充電が完了すると、インテリジェント・フライト・バッテリーの LED ランプが消えて、充電ハブの LED が緑色になります。
- 充電前に、送信機の電源をオフにしてください。充電が完了すると、送信機の LED ランプが消えます。
- バッテリーが完全に充電されると、充電ハブから音が鳴ります。充電ハブの下にあるスイッチを切り替えて、音をオン/オフできます。
- バッテリーのボタンを 1 回押して、バッテリー残量を確認してください。
- 機体にバッテリーを取り付けて電源を入れます。バッテリー温度が 15℃を下回ると、バッテリーは自動的に熱を発して 15 ~ 20℃のバッテリー温度を維持します。
- バッテリーをベアリングすることを推奨します。ベアリングは DJI GO 4 アプリ内で行うことができます。バッテリーの寿命を長持ちさせ、より適切なフライトを可能にするために、各バッテリーペアを同時に充電・使用するようにしてください。

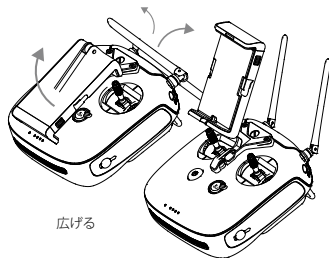
* 付属の充電器

5. 送信機を準備してください。

モバイルデバイス・ホルダーとアンテナを広げてください。



機体が最適な伝送域から出ないようにしてください。信号が弱い場合は、アンテナを調整するか、機体をもっと近くで飛ばしてください。

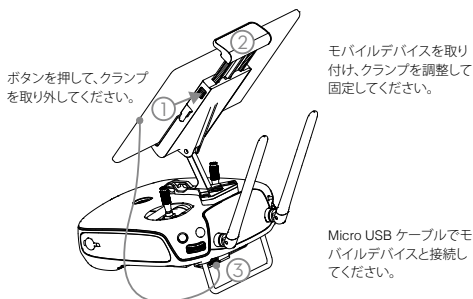


デュアル送信機

マスター送信機とスレーブ送信機をペアリングする必要があります。

マスター送信機については、DJI GO 4 アプリを起動し、画面をカメラビューに切り替えてください。画面の上部 をタップして、送信機の設定画面にしてください。送信機のステータスを「マスター」に設定し、任意の接続パスワードを入力してください。

スレーブ 送信機のステータスを「スレーブ」に設定してください。タップしてマスター 送信機を検索し、プリセットしたパスワードを使用してマスター 送信機に接続してください。

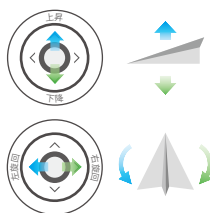


- ⚠ 周波数をデュアルサポートすることで、HD 映像の安定したダウンリンクを実現しています。よびロシアのみ 2.4GHz の周波数であることに注意してください。
- 電波干渉を避けるために、同一エリア内（サッカー場と同等サイズ）で操作するのは 3 機までにするしてください。

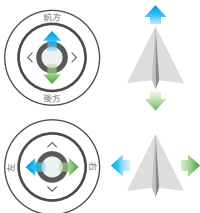
6. コントロール

デフォルトのフライトコントロールはモード 2 にです（左側スロットル）。左側スティックは、上昇、下降と左旋回、右旋回を制御します。右側スティックは、機体の前進、後退と左右の動きを制御します。FPV カメラを調整するには、C2 ボタンを押してコントロールダイヤルを回します。

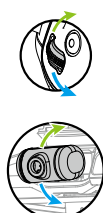
左スティック



右スティック



FPV カメラコントロール



- ⚠ DJI GO 4 アプリでスティックモードを変更できます。

送信機のステータスインジケータ

- 送信機は正常ですが、機体と接続されていません。
- 送信機はスレーブモードで、機体と接続されています。
- 送信機は正常で、機体と接続されています。
- 送信機はスレーブモードで、機体と接続されていません。
- ♪ ブ、ブ...と短めのピープ音が鳴ります。低バッテリー警告/送信機エラーです。
- ♪ ブー、ブー...と長めのピープ音が鳴ります。送信機は 5 分間操作されていません。

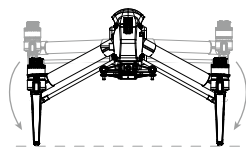
7. 機体の準備



バッテリーベアを挿入してください。



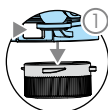
電源ボタンを 5 回以上押します



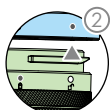
ランディングギアを広げて着陸モードにして電源を入れます

- ⚠ ランディングギアを広げるときは、変形機構に手を触れないでください。
- 電源ボタンを 5 回以上押すと、機体が再度トラベルモードに変形します。
- バッテリーを外すときは、バッテリー取り外しボタンを押してください。

8. ジンバルおよびカメラの取り付け



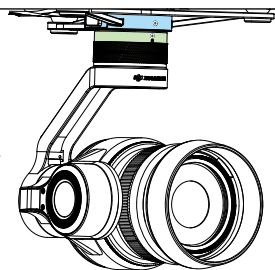
ジンバル取り外しボタンを押してカバーを外します。



白と赤の丸を合わせてジンバルを挿入します。



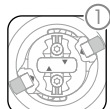
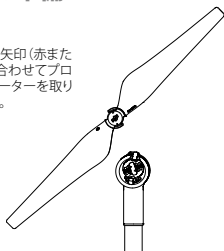
ジンバルロックをロック位置まで回します。



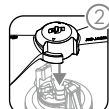
- ⚠ ジンバルカメラを取り外すときは、機体の電源を必ず切ってください。機体をトラベルモードにする前に必ずジンバルを取り外してください。
- ジンバルロックを回してジンバルとカメラを取り外すときは、ジンバルの取り外しボタンを押してください。次の取り付けのためにジンバルを取り外す場合は、ジンバルロックを完全に回す必要があります。

9. 離陸の準備

同じ色の矢印（赤または白）に合わせてプロペラとモーターを取り付けます。



金属部品を押し下げて、矢印を合わせてカチッと音がするまでプロペラロックを回します。

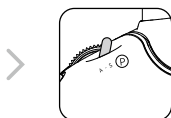


プロペラをモーターに取り付けます。



カチッと音がするまでプロペラロックをもう一度回します。

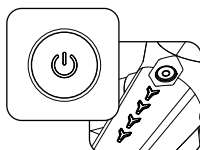
- ⚠ プロペラロックを回す前に金属部品を押し下げてください。



フライトモードスイッチを最も安全な P モードに切り替えます。



モバイルデバイスを接続します。



送信機と機体の電源を入れます。



DJI GO 4 アプリを起動して [GO FLY] をタップします。

10. 飛行

Ready to Go (GPS)

屋内を飛行させる場合、離陸前に、DJI GO 4 アプリの機体ステータスバーに「Ready to Go (GPS)」または「Ready to Go (Vision)」と表示されていることを確認してください。

DJI GO 4 アプリ



自動離陸

機体が離陸し、高度 1.2m でホバリングします。



自動着陸

機体が垂直に着陸し、モーターが停止します。



Return-to-Home (RTH)

機体がホームポイントに戻ります。もう一度タップすると、Return-to-Home は中止されます。



ジンバルの動作モード

追尾モード、フリーモード、およびリセットモードが含まれます。



その他のインテリジェント・フライト・モード

タップして TapFly (P モード)、ActiveTrack (アクティブトラック) (P モード)。

- 詳細については、DJI GO 4 アプリまたは DJI 公式ウェブサイトでチュートリアルをご覧ください。
- 離陸前に、必ず適切な Return-to-Home (RTH) 高度を設定してください。詳細については、免責事項および安全ガイドラインを参照してください。

手動での離陸



モーター始動/停止のコンビネーションスティックコマンド

左スティックをゆっくりと上げて離陸

Return-to-Home (送信機)



DJI GO 4 アプリの RTH ボタンと同じです。機体がホームポイントに戻ります。長押しすると、Return-to-Home が作動します。もう一度 RTH ボタンを押すと、Return-to-Home を中止します。

ビーブ音で Return-to-Home ステータスを判断できます。

♪ **ビーブ音 が 1 回鳴る場合** 機体に戻るよう要求していますが、応答を受信できていないことを示します。

♪ **ビーブ音 が 2 回鳴る場合** Return-to-Home 中であることを示します。

- 回転中のプロペラは危険です。近くに人がいる場合や狭い場所では、モーターを始動させないでください。
- モーターの回転中は、絶対に送信機から手を離さないようにしてください。
- 着陸後、送信機の電源を切る前に機体の電源を切ってください。
- 広い場所の平らな地面から機体の後部を自分に向けて離陸します。
- インテリジェント・ランディング・ギアは離陸時に自動で上がり、着陸時に自動で下がります。また、変形スイッチ を使用してユーザーが手動でランディング・ギアを制御することもできます。
- ランディングギアが下がらないと、機体は着陸できません。

手動での着陸

- 着陸する際は、あらかじめ必ずランディングギアを下げてください。



上昇

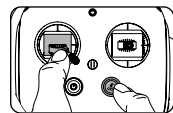


下降

- 地面に着くまで左スティックを(ゆっくりと)引き下げます。数秒間そのまま保持してから、モーターを停止します。



- 飛行中のモーター停止: 左スティックを内角下方向に引きながら、RTH ボタンを 3 秒間押し続けながら飛行中のモーター停止は、人体・物体への損傷・負傷のリスクを低減させる目的で緊急時のみ行ってください。



機体ステータスインジケーター



…Ready to go (GPS が動作)



…ビジョンシステムがオン、GPS がオフまたは使用できない。



…P-ATTI または ATTI モード



…送信機に接続されていません。



… 低バッテリー警告



… 極低バッテリー警告



— 重大なエラー



… コンパスのキャリブレーションが必要です。

仕様

● 機体 (モデル: T650A)

重量
対角距離 (プロペラを含まず)
最大離陸重量
運用限界高度
最大飛行時間
最大傾斜角
最大上昇速度
最大下降速度
GPS ホバリング精度

3,290 g (バッテリー 2 個を含む。ジンバル、カメラを含まず)
605mm (着陸モードの状態)
4,250g
2,500m (高地用プロペラを使用した場合: 5,000 m)
約 25 分間 (Zenmuse X5S 搭載時)
P モード: 35° (前方ビジョンシステム有効時: 25°)、A モード: 35°、S モード: 40°
P モード / A モード: 5m/s、S モード: 6m/s
4m/s、チルト: 4 ~ 9m/s
垂直: ± 0.5m または 0.1m (下方ビジョンシステム有効時)
水平: ± 1.5m または ± 0.3 m (下方ビジョンシステム有効時)
動作環境温度
-20 ~ 40°C

● ジンバル

角度ぶれ範囲
制御可能範囲
最大制御可能速度
インターフェイスタイプ

± 0.01°
ピッチ: -130 ~ +40°、ロール: ± 20°、パン: ± 320°
ピッチ: 180°/s、ロール: 180°/s、パン: 270°/s
DGC2.0

● 下方ビジョンシステム

対応速度
対応高度
動作範囲
動作環境
超音波センサー動作範囲
超音波センサー動作環境

高度 2m で速度 10m/s 未満
10m 未満
10m 未満
地表の模様が明瞭で、適切な明るさのある状態 (15 ルクス超)
0.1 ~ 5m
非吸収性の固い地表 (厚い屋内用カーペットは性能が低下します)

● 前方ビジョンシステム

障害物検知範囲
障害物検知角度
動作環境

0.7 ~ 30m
水平方向: 60°、垂直方向: 54°
大型で拡散反射する物体 (反射率 10% 超)

● 上方の赤外線センサー

障害物検知範囲
障害物検知角度
動作環境

0 ~ 5 m
± 5°
表面が平坦ではなく、高反射率で大きな物

● 送信機

動作周波数
最大伝送距離
(障害物や干渉がない場合)
EIRP

2,400 ~ 2,483 GHz、5,725 ~ 5,825 GHz
2.4 GHz: 4.3 マイル (7 km, FCC)、2.2 マイル (3.5 km, CE)、2.5 マイル (4 km, SRRC)
5.8 GHz: 4.3 マイル (7 km, FCC)、1.2 マイル (2 km, CE)、3.1 マイル (5 km, SRRC)
2.4 GHz: 26 dBm (FCC)、17 dBm (CE)、20 dBm (SRRC)
5.8 GHz: 28 dBm (FCC)、14 dBm (CE)、20 dBm (SRRC)

バッテリー
出力電力
USB 出力供給
動作環境温度

6000mAh 2S LiPo
9 W (モバイルデバイスへの電力供給はなし)
iOS: 1 A @ 5.2 V (最大)、Android: 1.5 A @ 5.2 V (最大)
-20 ~ 40° C

● 充電 (モデル: IN2C180)

電圧
定格出力

26.1 V
180 W

● インテリジェント・フライト・バッテリー (モデル: TB50-4280mAh-22.8V)

容量
電圧
バッテリータイプ
電力量
正味重量
充電温度範囲
動作環境温度
最大充電電力

4,280mAh
22.8V
LiPo 6S
97.58Wh
515g
5 ~ 40°C
-20 ~ 40°C
180W

● 充電ハブ (モデル: IN2CH)

入力電圧
入力電流

26.1V
6.9A



DJI incorporates HDMI™ technology.
The terms HDMI and HDMI High-Definition Multimedia Interface, and the HDMI Logo are trademarks or registered trademarks of HDMI Licensing LLC in the United States and other countries.

詳細はユーザーマニュアルをご覧ください。ユーザーマニュアルは以下からダウンロードできます。

www.dji.com/inspire-2

※このコンテンツは予告なく変更することがあります。

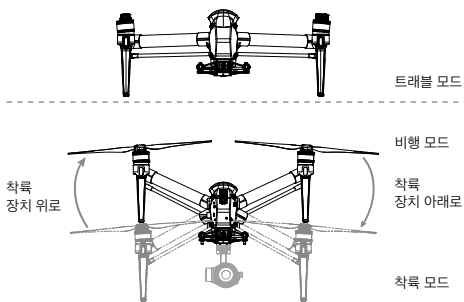
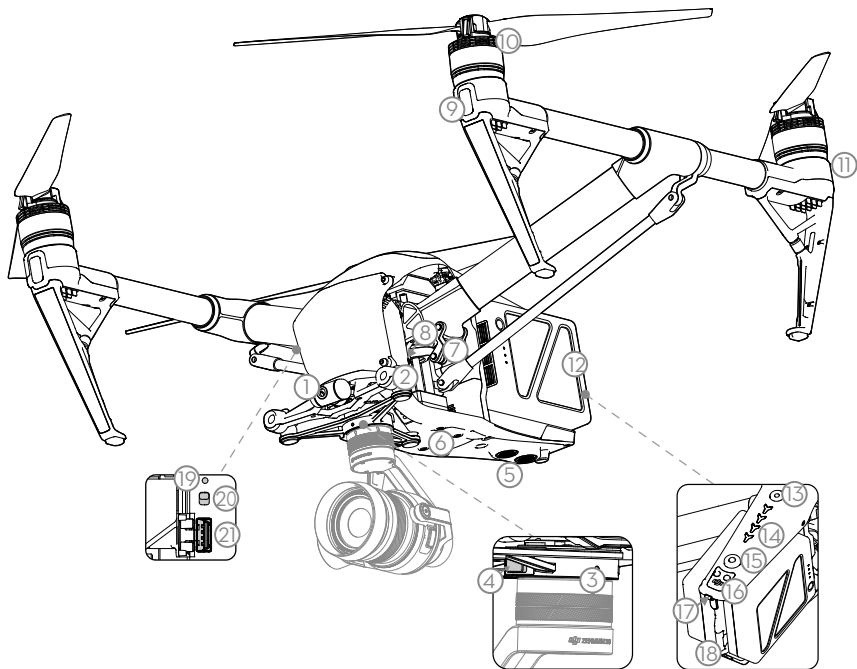
INSPIRE および DJI は DJI の商標です。
Copyright © 2016 DJI All Rights Reserved.

Designed by DJI. Printed in China.

Inspire 2

INSPIRE™ 2는 동급 최강의 민첩성과 속도를 제공하며, 안정성을 극대화시켜 주는 다중화 기능, 복잡한 사진도 쉽게 촬영할 수 있는 스마트한 새로운 기능을 갖춘 강력한 항공 촬영 시스템입니다. 이중 배터리가 장착된 새로운 기체 설계를 통해 비행 시간은 25분*.

이제 카메라 장치는 이미지 프로세서와 독립적으로 작동하기 때문에 각 장면에 맞는 완벽한 짐벌과 카메라** 시스템을 유연하게 선택할 수 있습니다. 따라서 어떤 카메라를 선택하든, 언제나 강력한 처리 기능을 이용할 수 있고 Zenmuse X5S를 사용할 경우 RAW 동영상상을 촬영할 수 있습니다.



1. FPV 카메라
2. 전방 비전 시스템
3. DJI™ 짐벌 커넥터 V2.0(DGC2.0)
4. 짐벌 및 카메라 분리 버튼
5. 하방 비전 시스템
6. 촬영 장치 장착 위치
7. 변환 메커니즘
8. 제어 및 처리 센터
(Micro SD 카드 슬롯 포함)
9. 전방 LED
10. 추진 시스템(모터, 프로펠러 등)
11. 후방 LED
12. 인텔리전트 플라이트 배터리
13. 전원 버튼
14. 배터리 수준 표시기
15. 배터리 제거 버튼
16. 상단 적외선 센서
17. 기체 상태 표시기
18. DJI CINESSD™ 슬롯***
19. 연결 버튼
20. USB 모드 스위치
21. USB 포트

* 최대 작동 시간은 실험실 환경에서 테스트되었으며 참조용입니다.

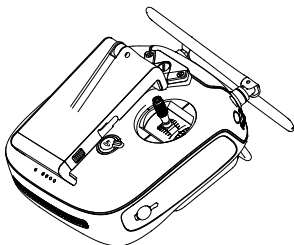
** 짐벌 및 카메라는 공식 DJI Online Store에서 별도로 구매할 수 있습니다.

*** 무손실 동영상(CinemaDNG 및 ProRes 형식) 및 DNG RAW 사진 버스트 촬영은 DJI CINESSD 사용 시 가능합니다. DJI CINESSD 및 DJI CINESSD STATION은 공식 DJI Online Store에서 별도로 구매할 수 있습니다.

조종기

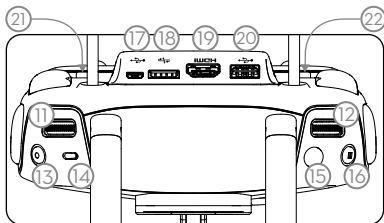
Inspire 2 조종기에는 DJI의 LIGHTBRIDGE™ 기술이 적용되어 최대 7km(4.3마일)*의 전송 거리를 보장합니다. 기체가 비행하는 동안에는 페어링된 장치에 설치된 DJI GO™ 4 앱에서 실시간 HD 뷰를 통해 기체를 정밀하고 민감하게 제어할 수 있습니다. 이중 조종기 모드 사용 시 두 개의 조종기로 기체와 카메라를 각각 따로 제어할 수 있으며, 두 조종기 사이의 거리는 최대 100m까지 지원합니다.

조종기 LiPo 배터리의 최대 작동 시간은 약 4시간입니다**.

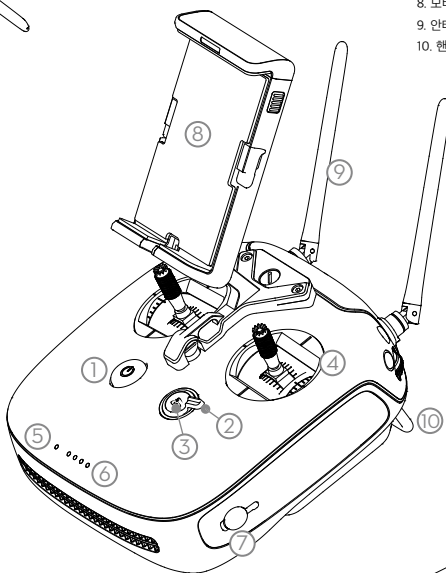


접은 상태

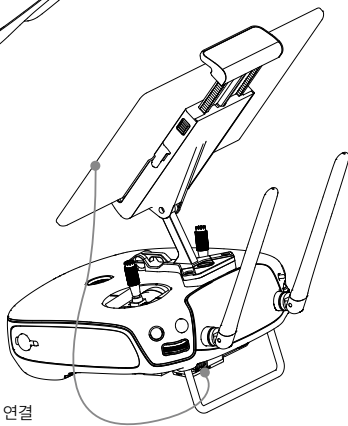
11. 제어 다이얼(집벌/FPV)
12. 카메라 설정 다이얼
13. 녹화 버튼
14. 비행 모드 스위치
15. 셔터 버튼
16. 일시 중지 버튼
17. Micro USB 포트
18. CAN 버스(화장 포트)
19. HDMI A 포트(동영상 출력용)
20. USB 포트(모바일 장치 연결용)
21. C1 버튼
22. C2 버튼



1. 전원 버튼
2. 변환 스위치
3. 원위치로 돌아오기(RTH) 버튼
4. 제어 스틱
5. 상태 LED
6. 배터리 수준 LED
7. 전원 포트
8. 모바일 장치 홀더
9. 안테나
10. 핸들 바



모바일 장치 연결



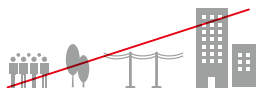
* 조종기는 전자기 간섭이 최소화된 장애물이 없는 넓은 야외에서 비행하는 경우 고도 약 120m(400피트)에서 최대 전송 거리(FCC)까지 도달할 수 있습니다.

** 최대 작동 시간은 외부 모바일 장치를 위한 전원 공급 없이 테스트되었습니다.

기본 지식

● 비행 안전

DJI는 여러분이 안전하고, 책임감 있게, 그리고 현명한 방식으로 비행하도록 권장합니다.



사람 근처 또는 위에서나 나무, 전선, 건물 근처에서는 **비행하지 마십시오.**



고도 모니터링
120미터(400피트) 아래에서 비행하십시오.



조종사와 주변의 안전을 위해 기본 비행 지침을 반드시 숙지해야 합니다. 자세한 내용은 고지 사항 및 안전 가이드를 참조하십시오.

중



비 또는 눈이 오거나 안개가 끼는 경우, 또는 풍속이 10m/s(22mph)를 초과하는 경우에는 **비행하지 마십시오.**



시야 유지
시야를 가리는 건물이나 장애물 뒤에서 비행하지 마십시오.



비행 금지 구역

자세히 알아보기:
<http://www.dji.com/flysafe>

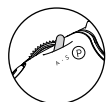
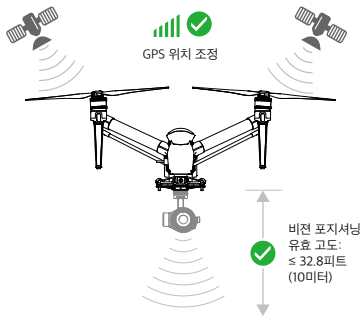
- 높은 고도에서 비행할 때는 기체 성능이 저하될 수 있으므로 각별히 주의하십시오. 높은 고도에서 비행할 때는 특수 설계된 프로펠러를 사용하는 것이 좋습니다.
- 콤팩트 및 GPS는 국지비에서 작동하지 않습니다. 기체는 A 모드로 자동 전환되어 위치 조정을 위해 비전 시스템을 사용합니다.

● 비행 모드

P 모드(위치 조정): P 모드는 GPS 신호가 강할 때 가장 잘 작동합니다. 기체는 GPS 및 비전 시스템을 활용하여 자동으로 안정적 자세를 잡고 장애물 사이를 통과하거나 움직이는 물체를 추적합니다. 이 모드에서는 Tapfly™ 및 ActiveTrack™과 같은 고급 기능이 활성화됩니다.

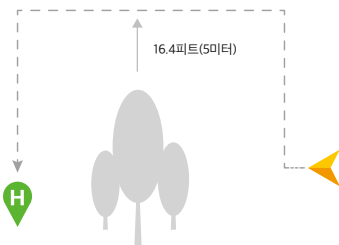
S 모드(스포츠): S 모드에서는 기체의 조종성을 향상시키기 위해 기체의 처리 게인 값이 조정됩니다. 이 모드에서는 비전 시스템을 사용할 수 없습니다.

A 모드(자세): GPS와 비전 시스템을 둘 다 사용할 수 없는 경우 기체는 고도를 제어하기 위해 자체 기압계만을 사용합니다.



조종기의 비행 모드를 'P'로 전환하고 이륙 전에 안정적인 위성 카운트를 기다리십시오.

- S 모드 및 A 모드는 DJI GO 4 앱에서 활성화해야 합니다.
- 하방 비전 시스템은 수면 위나 조도가 낮은(15룩스 미만) 곳을 포함해 패턴 변화가 없는 표면에서 제대로 작동하지 않습니다.



● 원위치로 돌아오기

기체가 원위치를 기록할 수 있게 하려면 GPS 신호가 강할 때(GPS 아이콘에 막대가 4개 이상 표시) 이륙하는 것이 중요합니다. 다음과 같은 경우에 기체가 원위치로 자동으로 돌아옵니다.

스마트 RTH: 조작자가 RTH 버튼을 누릅니다.
낮은 배터리 RTH: 배터리 잔량이 부족하거나 매우 부족합니다.

고장 안전 RTH: 조종기 신호가 사라졌습니다.

기체는 최대 300미터 거리에 있는 장애물을 감지하고 자동으로 장애물을 피한 뒤 홈 포인트로 이동할 수 있습니다.

- 전방 비전 시스템은 깨끗한 표면 및 적당한 조명($lux > 15$)에서 제대로 작동합니다.

1. DJI GO 4 앱 다운로드

App Store 또는 Google Play에서 'DJI GO 4'를 검색하여 앱을 모바일 장치에 다운로드합니다.



DJI GO 4 앱



처음 활성화하는 경우 DJI 계정 및 인터넷 연결이 필요합니다.



DJI GO 4 앱은 iOS 9 이상 또는 Android 4.4 이상을 지원합니다.

2. 학습 동영상 시청

www.dji.com 또는 DJI GO 4 앱에서 학습 동영상을 시청합니다.

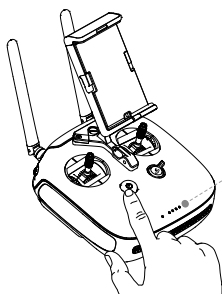
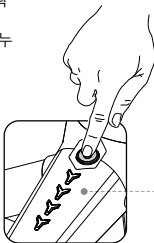
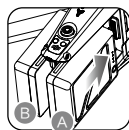


학습 동영상

주

3. 배터리 수준 확인 및 전원 켜기

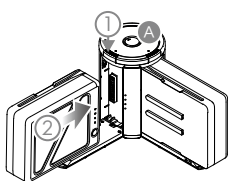
- 한 번 눌러 배터리 수준을 확인합니다.
- 한 번 누른 다음 다시 길게 누르면 켜지거나 꺼집니다.



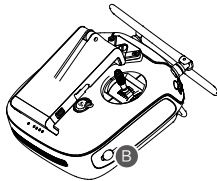
1개의 배터리를 사용하여 전원을 공급할 때는 배터리 슬롯 A만 사용하십시오.

4. 배터리 충전

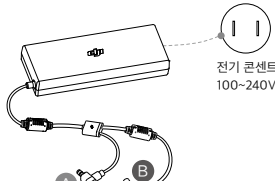
- 분리 버튼을 누르고 해당하는 충전 포트 덮개를 엽니다.
- 인텔리전트 플라이트 배터리를 충전 포트에 삽입하면 충전이 시작됩니다.



충전 시간: 1.5시간*



충전 시간: 3시간*



전기 콘센트
100~240V

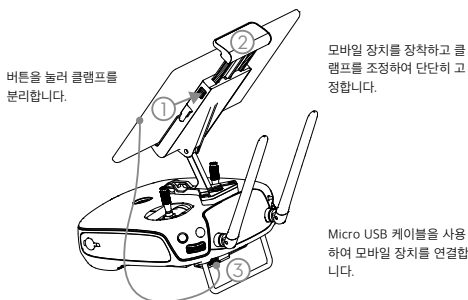


- 인텔리전트 플라이트 배터리를 처음 사용할 때는 완전히 충전되어 있어야 합니다. 완전히 충전된 배터리를 제거할 때는 분리 버튼을 눌러야 합니다.
- 인텔리전트 플라이트 배터리와 조종기에는 공식 DJI 충전기 및 충전 허브만 사용하십시오.
- 충전이 완료되면 인텔리전트 플라이트 배터리의 LED 등이 꺼지고 충전 허브에 있는 LED가 녹색으로 표시됩니다.
- 충전하기 전에 조종기의 전원을 끕니다. 충전이 완료되면 조종기의 LED 표시등이 꺼집니다.
- 배터리가 완전히 충전되면 충전 허브에서 신호음이 납니다. 허브 아래에 있는 스위치를 전환하여 이 신호음을 켜거나 끌 수 있습니다.
- 배터리에 있는 버튼을 한 번 눌러 배터리 수준을 확인합니다.
- 배터리를 기체에 장착하고 전원을 켭니다. 배터리 온도가 15°C보다 낮아지면 배터리가 자동으로 온도를 높여 15~20°C 사이의 온도를 유지합니다.
- 배터리를 페어링하는 것이 좋습니다. 이 작업은 DJI GO 4 앱에서 수행할 수 있습니다. 서비스 수명을 늘리고 보다 원활한 비행 환경을 위해 각 배터리 쌍을 동시에 충전하고 방전하십시오.

* 제공된 충전기

5. 조종기 준비

모바일 장치 홀더와 안테나를 펼칩니다.



이중 조종기

마스터 조종기 및 슬레이브 조종기를 연결해야 합니다.

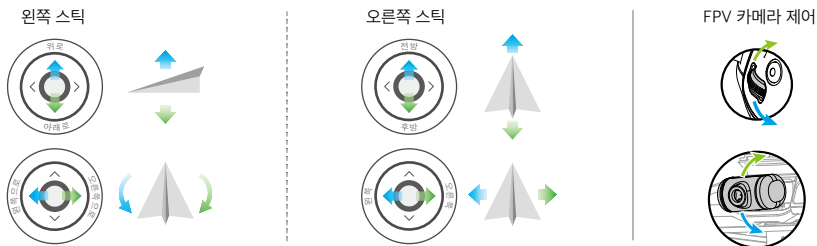
마스터 RC의 경우 DJI GO 4 앱을 실행하고 Camera View로 이동합니다. 화면 상단에 있는 아이콘을 눌러 RC Settings로 이동합니다. RC Status를 'Master'로 설정한 다음 원하는 연결 비밀번호를 입력합니다.

반복하여 슬레이브 RC 상태를 'Slave'로 설정합니다. 그런 다음 Search for Master RC를 누르고 사전 설정한 비밀번호로 마스터 RC에 연결합니다.

- 이중 주파수 지원으로 더 안정적인 HD 동영상 다운로드가 가능합니다. 러시아 지역은 2.4G 주파수만 사용할 수 있습니다.
- 전송 간섭을 방지하려면 동일한 영역(축구장에 해당하는 크기) 내에서 3대가 넘는 기체를 작동하지 마십시오.

6. 제어

스틱 모드는 기본적으로 모드 2로 설정되어 있습니다(좌측 스틱은). 왼쪽 스틱은 기체의 고도와 방향을 제어합니다. 오른쪽 스틱은 기체의 전방, 후방 및 횡적 이동을 제어합니다. FPV 카메라를 조정하려면 C2 버튼을 누르고 제어 다이얼을 돌리십시오.



DJI GO 4 앱에서 스틱 모드를 변경할 수 있습니다.



조종기 상태 표시기

- RC가 정상 작동하지만 기체에 연결되어 있지 않습니다.
- RC가 정상 작동하며 기체에 연결되어 있습니다.
- RC가 슬레이브 모드이며 기체에 연결되어 있지 않습니다.

- RC가 슬레이브 모드이며 기체에 연결되어 있습니다.
- (B...) 배터리 부족 경고/RC 오류입니다.
- 5분 동안 RC 대기 상태였습니다.

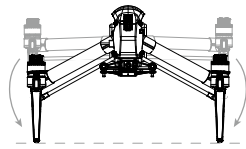
7. 기체 준비



배터리 쌍 삽입



전원 버튼을 5번 이상 누르기

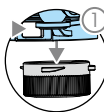


착륙 모드를 위해 랜딩 기어를 펴고 전원 켜기

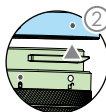


- 랜딩 기어를 펴 때 변한 메커니즘에 손을 대지 마십시오.
- 전원 버튼을 5번 이상 누르면 기체가 다시 트래블 모드로 전환됩니다.
- 배터리를 제거할 때는 배터리 제거 버튼을 눌러야 합니다.

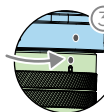
8. 짐벌 및 카메라 장착



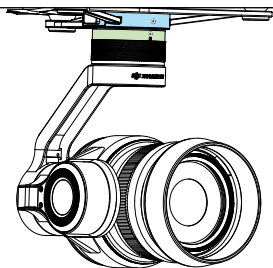
짐벌 분리 버튼을 눌러 덮개를 분리합니다.



흰색 및 빨간색 점을 맞추고 짐벌을 끼웁니다.



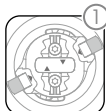
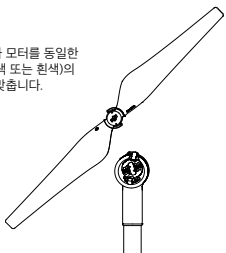
짐벌 잠금 장치를 잠금 위치로 돌립니다.



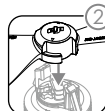
- 짐벌 카메라를 제거하기 전에 반드시 기체의 전원을 꺼주시기 바랍니다. 기체를 트래블 모드로 전환하려면 반드시 짐벌을 제거해야 합니다.
- 짐벌 잠금 장치를 돌려 짐벌 및 카메라를 분리할 때는 짐벌 분리 버튼을 눌러야 합니다. 다음 설치를 위해 짐벌을 분리할 때는 짐벌 잠금 장치를 완전히 돌려야 합니다.

9. 이륙 준비

프로펠러와 모터에 동일한 색상(빨간색 또는 흰색)의 화살표와 맞춥니다.



사프텔을 누르고 화살표가 정렬되어 딸깍 소리가 날 때까지 프로펠러 잠금 장치를 돌립니다.



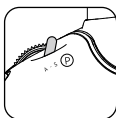
모터에 프로펠러를 장착합니다.



다시 한 번 딸깍 소리가 날 때까지 프로펠러 잠금 장치를 돌립니다.



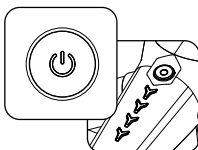
프로펠러 잠금 장치를 돌리기 전에 사프텔을 눌러야 합니다.



비행 모드 스위치를 가장 안전한 P 모드로 전환합니다.



모바일 장치를 연결합니다.



조종기와 기체 전원을 켭니다.



DJI GO 4 앱을 실행하고 GO FLY를 탭합니다.

10. 비행

Ready to Go(GPS)

이륙하기 전에 DJI GO 4 앱의 기체 상태 표시줄에 'Ready to Go (GPS)' 또는 실내 비행의 경우 'Ready to Go (Vision)'가 표시되는지 확인합니다.

DJI GO 4 앱에서



자동 이륙

기체가 이륙한 후 1.2미터(4피트) 고도에서 제자리 비행합니다.



자동 착륙

기체가 수직으로 착륙하고 모터를 중지됩니다.



원위치로 돌아오기(RTH)

기체가 원위치로 돌아옵니다. 한 번 더 탭하면 진행이 중지됩니다.



짐벌 작업 모드

Tracking Mode, Free Mode, Reset Mode가 포함됩니다.



기타 기능형 비행 모드

TapFly(P 모드), ActiveTrack(P 모드) 등을 탭하여 사용합니다.



- 자세한 내용은 DJI GO 4 앱 또는 DJI 공식 웹사이트에 있는 학습서를 참조하십시오.
- 이륙하기 전에 항상 적절한 RTH 고도를 설정하십시오. 자세한 내용은 고지 사항 및 안전 가이드를 참조하십시오.

수동 이륙



스틱 조합 명령으로 모터를 시동/중지합니다.

왼쪽 스틱을 (천천히) 위로 올려 이륙합니다.

수동 착륙

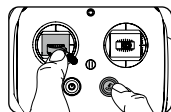
1. 착륙 전에 랜딩 기어가 내려져 있는지 확인하십시오.



2. 지면에 닿을 때까지 왼쪽 스틱을 천천히 아래로 내립니다. 몇 초 동안 유지하면 모터를 중지합니다.



비행 중 모터 중지: 왼쪽 스틱을 왼쪽 아래 모서리로 당기면서 동시에 RTH 버튼을 3초 간 누릅니다. 손상 또는 부상의 위험을 줄일 수 있도록 긴급 상황에서만 비행 중에 모터를 중지하십시오.



원위치로 돌아오기(RC)



DJI GO 4 앱의 RTH 버튼과 동일합니다. 기체가 원위치로 돌아옵니다. 길게 누르면 RTH 절차가 시작됩니다. 취소하려면 다시 누릅니다.

신호음에 따른 RTH 상태 확인:

- 단일 신호음... 돌아오기를 요청했지만 아직 기체로부터 응답을 받지 못했습니다.
- 이중 신호음... RTH가 진행 중입니다.



- 회전하는 프로펠러는 위험할 수 있습니다. 좁은 공간에서나 사람이 근처에 있을 때에는 모터를 작동시키지 마십시오.
- 모터가 계속 돌아가는 동안에는 조종기를 항상 손에 잡고 있으십시오.
- 착륙 후에는 먼저 기체의 전원을 끈 다음에 조종기를 끄십시오.
- 넓고 시야가 확보된 공간의 평평한 표면에서 기체 후방에 서서 기체를 이륙하십시오.
- 인텔리전트 랜딩 기어는 이륙 후 자동으로 올라가고 착륙 시 내려갑니다. 사용자가 변환 스위치를 사용하여 수동으로 랜딩 기어를 제어할 수도 있습니다.
- 랜딩 기어가 내려가지 않으면 기체를 착륙시킬 수 없습니다.



기체 상태 표시기



... 준비 완료(GPS 작동)



... 비전 시스템 켜짐. GPS는 꺼져 있거나 사용 불가능



... P-ATTI 또는 ATTI 모드



... 조종기에 연결되어 있지 않습니다.



... 배터리 부족 경고



... 심각한 배터리의 부족 경고



— 심각한 오류



... 콤팩트 캘리브레이션 필요

사양

● 기체(모델: T650A)

무게
대각선 거리(프로펠러 제외)
최대 이륙 중량
최대 이륙 해발
최대 비행 시간
최대 경사각
최대 상승 속도
최대 하강 속도
GPS 제자리 비행 정확도

작동 온도

3,290g(7.25lbs, 배터리 2개 포함, 짐벌 및 카메라 제외)
605mm(23.8인치, 착륙 모드)
4,250g(9.37lbs)
2,500m(1.55마일), 5,000m(3.1마일, 특수 설계된 프로펠러 사용 시)
약 25분(Zenmuse X55 사용 시)
P 모드: 35°(전방 비전 시스템 활성화: 25°), A 모드: 35°, S 모드: 40°
P 모드/A 모드: 5m/s(16.4 ft/s), S 모드: 6m/s(19.7ft/s)
수직: 4m/s(13.1 ft/s), 상하 회전: 4~9m/s(13.1~29.5ft/s)
수직: 0.5m(±1.64피트) 또는 0.1m(±0.33피트, 하방 비전 시스템 활성화)
수평: 1.5m(±4.92피트) 또는 0.3m(±0.98피트, 하방 비전 시스템 활성화)
-20°~40°C(-4°~104°F)

● 짐벌

비틀림 진동 범위
제어 가능 범위
최대 제어 가능 속도
인터페이스 유형

±0.01°
피치: -130°~+40°, 롤 회전: ±20°, 좌우 회전: ±320°
피치: 180°/s, 롤 회전: 180°/s, 좌우 회전: 270°/s
DGC2.0

● 하방 비전 시스템

속도 범위
고도 범위
작동 범위
작동 환경
초음파 센서 작동 범위
초음파 센서 작동 환경

2m(6.56피트) 높이에서 10m/s(32.8ft/s) 미만
10m(32.8피트) 미만
10m(32.8피트) 미만
깨끗한 표면 및 적당한 조명(15럭스 초과)
10~500cm(0.33~16.4피트)
비흡수 자체, 단단한 표면(실내에 두꺼운 카펫이 있으면 성능이 감소함)

● 상단 적외선 센서

장애물 감지 범위
FOV
작동 환경

0.7~30m(2.3~98.4피트)
수평: 60°, 수직: 54°
깨끗한 표면 및 적당한 조명(15럭스 초과)

● 상단 적외선 센서

장애물 감지 범위
FOV
작동 환경

0~5m(0~16.4피트)
±5°
크기가 크고 반사되지 않는 높은 반사율의 장애물(반사율 10% 초과)

● 조종기

작동 주파수
최대 전송 거리
(장애물과 간섭이 없는 상태)
EIRP

2,400~2,483GHz, 5,725~5,825GHz
2.4GHz: 7km(4.3마일, FCC), 3.5km(2.2마일, CE), 4km(2.5마일, SRRC)
5.8GHz: 7km(4.3마일, FCC), 2km(1.2마일, CE), 5km(3.1마일, SRRC)
2.4GHz: 26dBm(FCC), 17dBm(CE), 20dBm(SRRC)
5.8GHz: 28dBm(FCC), 14dBm(CE), 20dBm(SRRC)

배터리
출력 전원
USB 전원 공급
작동 온도

6,000mAh 2S LiPo
9W(모바일 장치에는 전원을 공급하지 않음)
iOS: 1A @ 5.2V(최대), Android: 1.5A @ 5.2V(최대)
-20°~40°C(-4°~104°F)

● 충전기(모델: IN2C180)

전압
정격 출력

26.1V
180W

● 인텔리전트 플라이트 배터리(모델: TB50-4280mAh-22.8V)

용량
전압
배터리 유형
에너지
순중량
충전 온도
작동 온도
최대 충전 전력

4,280mAh
22.8V
LiPo 6S
97.58Wh
515g
5°~40°C(41°~104°F)
-20°~40°C(-4°~104°F)
180W

● 충전 모델(모델: IN2CH)

입력 전압
입력 전류

26.1V
6.9A



DJI incorporates HDMI™ technology.
The terms HDMI and HDMI High-Definition Multimedia Interface, and the HDMI Logo are trademarks or registered trademarks of HDMI Licensing LLC in the United States and other countries.

상세한 사용자 매뉴얼 다운로드:

www.dji.com/inspire-2

※ 본 내용은 사진 고지 없이 변경될 수 있습니다.

INSPIRE 및 DJI는 DJI의 상표입니다.

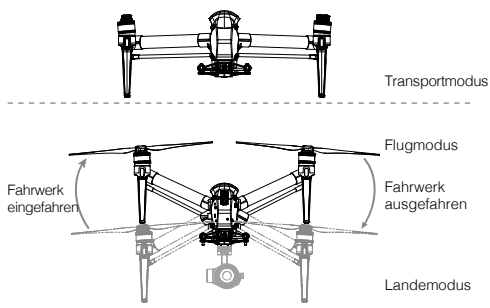
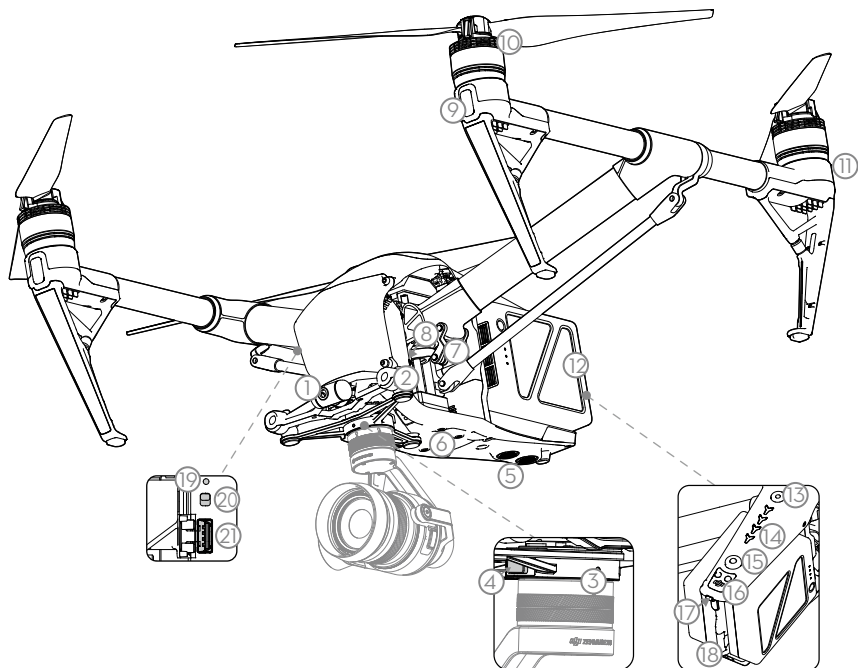
Copyright © 2016 DJI All Rights Reserved.

Designed by DJI. Printed in China.

Inspire 2

INSPIRE™ 2 ist ein leistungsfähiges System für Luftaufnahmen mit erstklassiger Agilität und Geschwindigkeit, Redundanzfunktionen für maximale Zuverlässigkeit und neuen, intelligenten Funktionen, die komplexe Aufnahmen erleichtern. Ein neues Flugrahmendesign sowie zwei Batterien erhöhen die Flugzeit auf 25 Minuten*.

Die Kameraeinheit ist nun unabhängig vom Bildprozessor, sodass Sie die Möglichkeit haben, das perfekte Gimbal- und Kamera**-System für jede Szene auszuwählen. Das heißt, Ihnen steht unabhängig davon, welche Kamera Sie wählen, dieselbe leistungsstarke Verarbeitung zur Verfügung, und wenn Sie die Zenmuse X5S verwenden, können Sie auch RAW-Videos aufnehmen.



1. FPV-Kamera
2. Vorwärtsgerichtetes Vision-System
3. DJI™ Gimbal-Anschluss V2.0 (DGC2.0)
4. Gimbal- und Kamera-Freigabetaste
5. Abwärtsgerichtetes Vision-System
6. Verlängerte Montageposition für Geräte
7. Landegestell-Mechanismus
8. Steuerungs- und Verarbeitungs-Center (mit Micro-SD-Kartensteckplatz)
9. Vordere LEDs
10. Antriebssystem (mit Motoren, Propellern usw.)
11. Hintere LEDs
12. Intelligent Flight Batteries
13. Ein/Aus-Taste
14. Akkuladezustandsanzeige
15. Akkuentnahmetaste
16. Nach oben gerichteter Infrarotsensor
17. Statusanzeige des Fluggeräts
18. DJI CINESSD™-Steckplatz***
19. Koppeltaste
20. USB-Modusschalter
21. USB-Anschluss

* Die maximale Betriebszeit wurde unter Laborbedingungen getestet und dient nur zur Referenz.

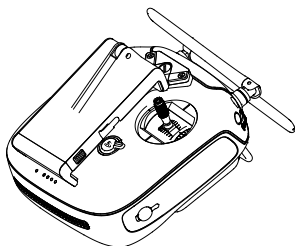
** Gimbal und Kamera können separat im offiziellen DJI Online-Store erworben werden.

*** Verlustfreies Video (im CinemaDNG- und ProRes-Format) und die Serienbildaufnahme von DNG RAW-Fotos stehen zur Verfügung, wenn die DJI CINESSD verwendet wird. Die DJI CINESSD und DJI CINESSD STATION können separat im offiziellen DJI Online-Store erworben werden.

Fernbedienung

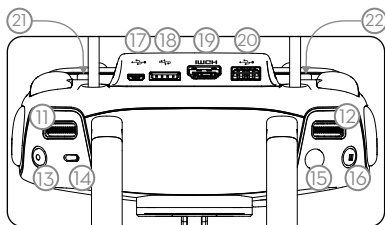
Die Inspire 2-Fernbedienung bietet die LIGHTBRIDGE™-Technologie von DJI, die eine maximale Übertragungsreichweite von bis zu 7 km* ermöglicht. Während des Flugs können Sie eine Live-HD-Ansicht direkt in der „DJI GO™ 4“-App auf Ihrem gekoppelten Gerät betrachten, um ein präzises und reaktionsschnelles Flugerlebnis zu genießen. Im Betrieb mit zwei Fernbedienungen werden das Flugzeug und die Kamera jeweils getrennt gesteuert und können bis zu 100 m voneinander entfernt sein.

Die maximale Laufzeit des LiPO-Akkus der Fernbedienung beträgt ca. vier Stunden**.



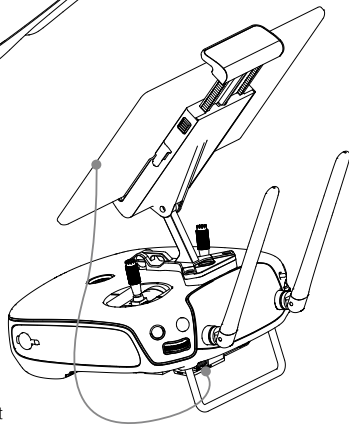
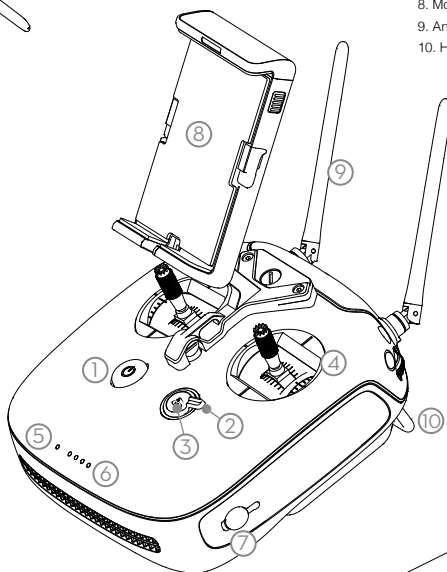
Zusammengeklappt

11. Drehregler (Gimbal/FPV)
12. Kamerarädchen
13. Videotaste
14. Flugmoduswächter
15. Fototaste
16. Pausetaste
17. Micro-USB-Anschluss
18. CAN-Bus (erweiterter Anschluss)
19. HDMI A-Anschluss (für Videoausgang)
20. USB-Anschluss (für den Anschluss von Mobilgeräten)
21. C1-Taste
22. C2-Taste



Mobilgerät anschließen

1. Ein/Aus-Taste
2. Fahrwerkschalter
3. Rückkehrtaste (RTH)
4. Steuerhebel
5. Status-LED
6. Akkuladestatus-LED
7. Stromanschluss
8. Mobilgerätehalter
9. Antennen
10. Haltegriff



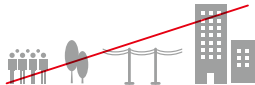
* Die Fernbedienung erreicht Ihre maximale Übertragungsreichweite (FCC) auf offenem Gelände ohne elektromagnetische Störquellen und bei einer Flughöhe von ca. 120 Metern.

** Beim Test der maximalen Laufzeit wird keine Stromversorgung für das externe Mobilgerät bereitgestellt.

Grundlegendes Verständnis

• Sicher fliegen

DJI legt großen Wert darauf, dass Sie das Fluggerät sicher und verantwortungsbewusst bedienen.



FLIEGEN SIE NICHT in der Nähe oder über Menschen oder in der Nähe von Bäumen, Überlandleitungen oder Gebäuden.



BEHALTEN SIE IHRE FLUGHÖHE IM AUGE und fliegen Sie stets unter 120 Meter.



Zu Ihrer eigenen Sicherheit und zur Sicherheit der Menschen in Ihrer Umgebung müssen Sie die grundlegenden Flugregeln kennen. Im Haftungsausschluss und den Sicherheitsvorschriften finden Sie nähere Informationen.



Flugverbotszonen

Weitere Informationen:
<http://www.dji.com/flysafe>



Bei Regen, Schnee, Nebel und Windgeschwindigkeiten von mehr als 10 m/s sollten Sie das Fluggerät **NICHT** verwenden.



HALTEN SIE IMMER SICHTKONTAKT und steuern Sie das Fluggerät nicht hinter Gebäuden oder anderen Hindernissen, die die Sicht versperren könnten.



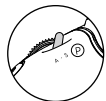
- Fliegen Sie in großen Höhen vorsichtig, da die Leistungsfähigkeit des Flugzeugs dann eingeschränkt sein kann. Für große Höhen wird die Verwendung eines speziell dafür entwickelten Propellers empfohlen.
- Der Kompass und das GPS-System sind in Polargebieten nicht funktionstüchtig. Das Fluggerät schaltet selbsttätig in den Modus „A“ und nutzt das Vision-System für die Positionsbestimmung.

• Flugmodus

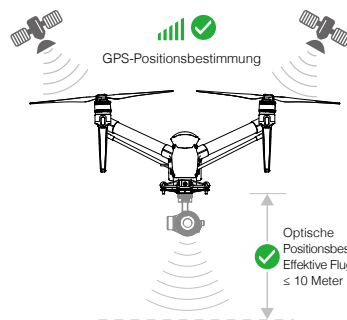
Modus „P“ (Positionsbestimmung): Der Modus „P“ sollte gewählt werden, wenn das GPS-Signal ausreichend stark ist. Das Fluggerät nutzt GPS und das Vision-System, um sich automatisch zu stabilisieren, zwischen Hindernissen zu navigieren und ein sich bewegendes Objekt zu fixieren. In diesem Modus sind erweiterte Funktionen wie TapFly™ und ActiveTrack™ aktiviert.

Modus „S“ (Sport): Im Modus „S“ werden die Verstärkungswerte des Fluggeräts so angepasst, dass sich die Manövrierfähigkeit erheblich verbessert. Beachten Sie, dass das Vision-System in diesem Modus deaktiviert wird.

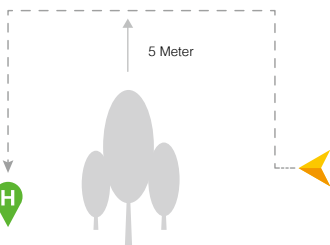
Modus „A“ (Attitude/Fluglage): Wenn weder GPS noch das Vision-System verfügbar sind, nutzt das Fluggerät lediglich ein Barometer zur Positionsbestimmung und zum Steuern der Flughöhe.



Stellen Sie den Flugmodusschalter an der Fernbedienung auf P, und warten Sie mit dem Start, bis die Satellitenanzahl stabil ist.



- Der Modus „S“ und der Modus „A“ sollten in der „DJI GO 4“-App deaktiviert werden.
- Über Oberflächen ohne wechselhaftes Muster, über Wasser und bei geringer Lichtstärke (< 15 lx) funktioniert das abwärtsgerichtete Vision-System nicht wie gewohnt.



• Rückkehrfunktion

Beim Start muss das GPS-Signal ausreichend stark sein (GPS-Symbol mit mindestens vier Balken), damit der Startpunkt vom Fluggerät aufgezeichnet wird. Das Fluggerät kehrt in den folgenden Fällen automatisch zum Startpunkt zurück.

Intelligente Rückkehrfunktion: Der Pilot drückt die RTH-Taste.

Batteriebedingte Rückkehr: Der Akkuladezustand ist niedrig bzw. sehr niedrig.

Sicherheitsbedingte Rückkehr: Das Signal der Fernbedienung ist unterbrochen.

Das Fluggerät erkennt Hindernisse bis zu einer Entfernung von 300 Metern, weicht diesen dann automatisch aus und fliegt zurück zum Startpunkt.



Das vorwärtsgerichtete Vision-System funktioniert korrekt über Flächen mit deutlichen Konturen und ausreichender Beleuchtung (Lux > 15).

Inspire 2 verwenden

1. „DJI GO 4“-App herunterladen

Suchen Sie im App Store oder auf Google Play nach „DJI GO 4“, und laden Sie die App auf Ihr Mobilgerät herunter.



„DJI GO 4“-App

2. Die Tutorial-Videos ansehen

Die Tutorial-Videos finden Sie auf www.dji.com oder in der „DJI GO 4“-App.



Tutorial-Videos



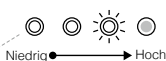
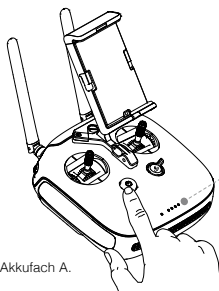
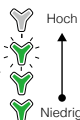
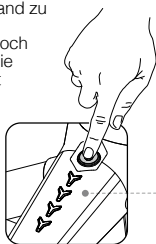
Für die erste Aktivierung benötigen Sie ein DJI-Benutzerkonto und eine Internetverbindung.



Die „DJI GO 4“-App wird auf iOS 9 (oder höher) sowie Android 4.4 (oder höher) unterstützt.

3. Ladezustand prüfen und einschalten

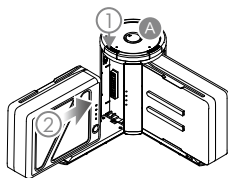
- Drücken Sie die Taste einmal, um den Akku-Ladezustand zu überprüfen.
- Drücken Sie die Taste noch einmal, und halten Sie sie gedrückt, um das Gerät auszuschalten.



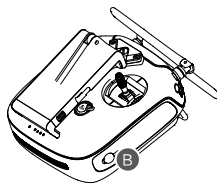
Wenn Sie nur einen Akku für die Stromversorgung nutzen, verwenden Sie Akkufach A.

4. Akkus aufladen

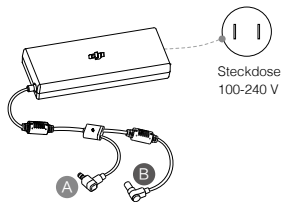
- Drücken Sie die Entriegelungstaste, und öffnen Sie die Abdeckung des passenden Ladeanschlusses.
- Stecken Sie die Intelligent Flight Battery in den Ladesockel, um den Ladevorgang zu starten.



Ladezeit: 1,5 Stunden*



Ladezeit: 3 Stunden*



Steckdose
100-240 V

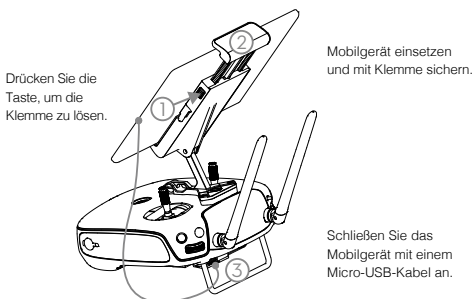
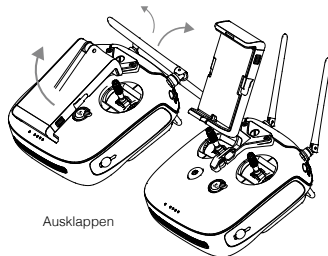


- Die Intelligent Flight Battery muss vor dem ersten Gebrauch komplett geladen sein. Drücken Sie die Freigabetaste oben auf dem Akkuladegerät, wenn Sie den vollständig aufgeladenen Akku entnehmen.
- Verwenden Sie für die Intelligent Flight Battery und die Fernbedienung nur das offizielle Ladegerät und das Mehrfachladegerät von DJI.
- Bei voller Ladung erlöschen die LEDs an der Intelligent Flight Battery und der Fernbedienung, und die LED am Mehrfachladegerät leuchtet grün.
- Schalten Sie die Fernbedienung vor dem Laden aus. Bei voller Ladung erlöschen die LEDs an der Fernbedienung.
- Drücken Sie die Taste am Akku einmal, um den Ladezustand zu prüfen.
- Am Mehrfachladegerät ertönt ein Signal, wenn der Akku vollständig aufgeladen ist. Das Signal kann mit dem Schalter an der Unterseite ein- oder ausgeschaltet werden.
- Den Akku am Fluggerät anbringen und einschalten. Wenn die Temperatur des Akkus auf unter 15 ° sinkt, erwärmt sie sich automatisch auf 15 – 20 °C.
- Es wird empfohlen, Akkus zu koppeln. Dies kann in der „DJI GO 4“-App durchgeführt werden. Um eine längere Lebensdauer und ein besseres Flugergebnis zu gewährleisten, stellen Sie sicher, dass jedes Akkupaar simultan ge- und entladen wird.

* mitgeliefertes Ladegerät

5. Fernbedienung vorbereiten

Klappen Sie den Mobilgerätehalter auf, und stellen Sie die Antennen ein.



Zwei Fernbedienungen

Koppeln Sie die Master- mit der Slave-Fernbedienung.

Starten Sie an der Master-FB die „DJI GO 4“-App, und öffnen Sie das Kameramenu. Tippen Sie oben am Bildschirm auf, um die FB-Einstellungen zu öffnen. Stellen Sie den FB-Status auf „Master“, und geben Sie das Koppelpasswort ein.

Wiederholen Sie diesen Vorgang, um den FB-Status auf „Slave“ festzulegen. Tippen Sie auf „Search for Master RC“, und koppeln Sie per Passwort die Slave- mit der Master-Fernbedienung.

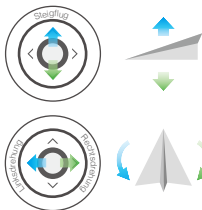


- Da der HD-VideoLink auf zwei Frequenzen senden kann, verläuft die Signalübertragung sehr stabil. Beachten Sie, dass in Russland nur die 2,4-G-Frequenz verfügbar ist.
- Innerhalb des Flugbereichs (Größe entspricht etwa einem Fußballfeld) dürfen maximal 3 Fluggeräte betrieben werden, damit sich die Signale nicht gegenseitig stören.

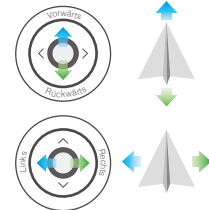
6. Bedienelemente

Der Hebelmodus ist standardmäßig auf Modus 2 gestellt (Gas links). Der linke Hebel steuert Flughöhe und Flugrichtung. Der rechte Hebel steuert die Vorwärts-, Rückwärts- und Seitwärtsbewegungen. Um die FPV-Kamera einzustellen, drücken Sie die C2-Taste, und drehen Sie den Drehschalter.

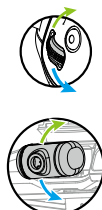
Linker Hebel



Rechter Hebel



FPV-Kamera-Bedienelemente



Der Hebelmodus kann in der „DJI GO 4“-App geändert werden.



Statusleuchte der Fernbedienung

- Fernbedienung i. O., aber nicht mit dem Fluggerät gekoppelt
- Fernbedienung i. O. und mit dem Fluggerät gekoppelt
- Fernbedienung im Slave-Modus, aber nicht mit dem Fluggerät gekoppelt

- Fernbedienung im Slave-Modus und mit dem Fluggerät gekoppelt

(B...) Warnung! Akkuleadestand niedrig/FB-Störung

(B—B...) Fernbedienung seit 5 Minuten inaktiv

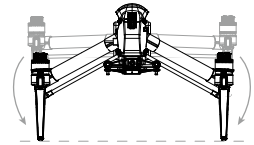
7. Fluggerät vorbereiten



Setzen Sie die beiden Akkus ein.



Drücken Sie die Ein-/Aus-Taste mindestens fünf Mal.



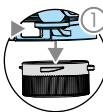
Klappen Sie das Landegestell in den Landemodus und schalten Sie das Gerät ein.



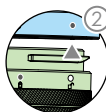
- Berühren Sie den Fahrwerksmechanismus nicht, wenn das Fahrwerk ausgefahren wird.
- Drücken Sie die Ein-/Aus-Taste mindestens fünf Mal, um das Flugzeug wieder in den Transportmodus zu versetzen.
- Drücken Sie die Freigabetaste, wenn Sie den Akku entnehmen.

DE

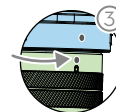
8. Gimbal und Kamera montieren



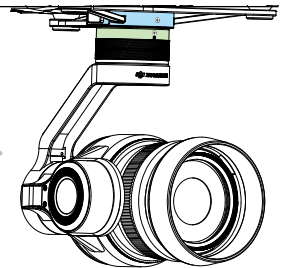
Drücken Sie die Gimbal-Freigabetaste, um die Abdeckung zu entfernen.



Bringen Sie die weißen und roten Punkte in Flucht, und setzen Sie das Gimbal ein.



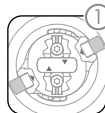
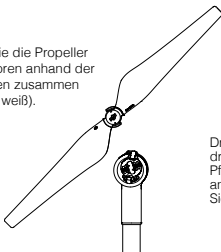
Drehen Sie die Gimbal-Arretierung in die verriegelte Position



- Schalten Sie das Fluggerät immer aus, bevor Sie den Gimbal auseinanderbauen. Entfernen Sie den Gimbal, bevor Sie in den Transportmodus schalten.
- Drücken Sie die Gimbal-Freigabetaste, wenn Sie die Gimbal-Arretierung drehen, um das Gimbal und die Kamera zu entfernen. Die Gimbal-Arretierung muss vorsichtig gedreht werden, wenn das Gimbal für die nächste Installation entfernt wird.

9. Auf den Start vorbereiten

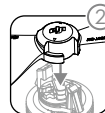
Stellen Sie die Propeller und Motoren anhand der Pfeifarben zusammen (rot oder weiß).



Drücken Sie das Schrapnell nach unten, und drehen Sie die Propellersicherung, bis die Pfeile an Propeller und Propellersicherung aneinander ausgerichtet sind und die Sicherung hörbar einrastet.



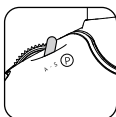
Drücken Sie das Schrapnell herunter, bevor Sie die Propellersicherung drehen.



Befestigen Sie den Propeller am Motor.



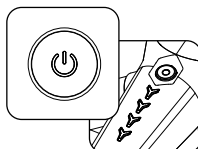
Drehen Sie erneut die Propellersicherung, bis sie hörbar einrastet.



Stellen Sie den Flugmodusschalter auf den sichersten P-Modus.



Schließen Sie Ihr Mobilgerät an.



Schalten Sie die Fernbedienung und die Drohne ein.



Starten Sie die „DJI GO 4“-App, und tippen Sie auf GO FLY.

10. Flug

Ready to Go (GPS)

Vergewissern Sie sich vor dem Losfliegen, dass die Fluggerät-Statusleiste in der „DJI GO 4“-App entweder „Ready to Go (GPS)“ oder bei Innenflügen „Ready to Go (Vision)“ anzeigt.

In der „DJI GO 4“-App:



Automatisches Starten

Das Fluggerät hebt ab und verharrt bei einer Flughöhe von 1,20 m im Schwebeflug.



Automatisches Landen

Das Fluggerät landet auf dem direktesten Weg, und die Motoren werden abgeschaltet.



Rückkehrfunktion (RTH)

Das Fluggerät kehrt automatisch zum Startpunkt zurück. Tippen Sie erneut auf die Schaltfläche, um den Vorgang abzubrechen.



Betriebsarten des Gimbals

Beinhaltet: Folgemodus, Freier Modus und Zurücksetzen-Modus.



Weitere intelligente Flugmodi

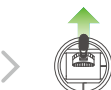
Tippen Sie hierauf, um TapFly (Modus „P“), ActiveTrack (Modus „P“) und vieles mehr zu verwenden.

- Näheres erfahren Sie im Tutorial in der „DJI GO 4“-App oder auf der offiziellen DJI-Website.
- Stellen Sie immer eine großzügige Höhe für die Rückkehrfunktion ein. Im Haftungsausschluss und den Sicherheitsvorschriften finden Sie nähere Informationen.

Manuelles Starten



Hebelkombination zum Ein-/Ausschalten der Motoren



Drücken Sie zum Starten den linken Hebel (langsam) nach oben.

Manuelles Landen

1. Vor der Landung muss das Fahrwerk ausgefahren werden.



Hochklappen

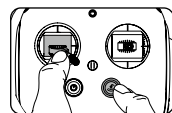


Herunterklappen

2. Ziehen Sie den linken Hebel nach unten (langsam), bis das Fluggerät den Boden berührt. Halten Sie ihn einige Sekunden, um die Motoren auszuschalten.



- Anhalten der Motoren im Flug: Drücken Sie die RTH-Taste, ziehen Sie gleichzeitig den linken Hebel in die innere, untere Ecke, und halten Sie ihn 3 Sekunden lang. Schalten Sie die Motoren während des Fluges nur ab, wenn dadurch in einem Notfall Verletzungen oder Schäden vermieden werden können.



Rückkehrfunktion (Fernbedienung)



Gleiche Funktion wie die RTH-Schaltfläche in der „DJI GO 4“-App. Das Fluggerät kehrt automatisch zum Startpunkt zurück. Lange drücken, um die Rückkehr zu starten. Zum Abbrechen erneut drücken.

RTH-Status mit Ton bestimmen:

- **Ein Piepton** ... Die Rückkehr wurde angefordert, aber das Flugzeug hat noch nicht geantwortet.
- **Doppelter Piepton** ... Auf dem Rückkehrflug.

- Die laufenden Propeller stellen eine Gefahr dar. Starten Sie die Motoren NICHT unter beengten Platzverhältnissen oder in der Nähe von Personen.
- Legen Sie die Fernbedienung nicht aus der Hand, solange die Motoren drehen.
- Schalten Sie nach der Landung zuerst das Fluggerät und dann die Fernbedienung ab.
- Starten Sie auf einer ebenen Fläche mit großem Abstand zu eventuellen Hindernissen. Dabei muss das Fluggerät mit dem Heck zu Ihnen weisen.
- Das Landegestell wird nach dem Start automatisch nach oben und vor der Landung nach unten gefahren. Über den Landegestellschalter können Benutzer das Landegestell auch manuell bedienen.
- Das Flugzeug kann nicht landen, wenn das Fahrwerk nicht ausfährt.



Statusanzeige des Fluggeräts



... Startklar (GPS aktiv)



... Vision-System eingeschaltet, GPS ausgeschaltet oder nicht verfügbar



... Modus P-ATTI oder ATTI



... Keine Verbindung zur Fernbedienung



... Akkuladestand niedrig



... Warnung! Akkuladestand sehr niedrig



... Schwerer Fehler



... Kompass kalibrieren!

Technische Daten

• Fluggerät (Modell: T650A)

Gewicht
Diagonalabstand (ohne Propeller)
Max. Startgewicht:
Max. Starthöhe über NN
Max. Flugzeit
Max. Neigungswinkel

3290 g, inkl. zwei Akkus, ohne Gimbal und Kamera
605 mm (Landemodus)
4250 g
2500 m; 5000 m mit Spezialpropeller
Ca. 25 Min. (mit Zenmuse X5S)
Modus „P“: 35° (mit aktiviertem vorwärtsgerichtetem Vision-System: 25°);
Modus „A“: 35°; Modus „S“: 40°
Modus „P“/Modus „A“: 5 m/s; Modus „S“ 6 m/s
Vertikal: 4 m/s; Neigung: 4-9 m/s
Vertikal: $\pm 0,5$ m oder $\pm 0,1$ m (mit aktiviertem abwärtsgerichtetem Vision-System)
Horizontal: $\pm 1,5$ m oder $\pm 0,3$ m (mit aktiviertem abwärtsgerichtetem Vision-System)
-20 bis +40 °C

Max. Steiggeschwindigkeit
Max. Sinkgeschwindigkeit
GPS-Schwebefluggenauigkeit

Betriebstemperatur

• Gimbal

Kontrollierte Winkelgenauigkeit
Kontrollierter Bereich
Max. steuerbare Geschwindigkeit
Schnittstellentyp

$\pm 0,01^\circ$
Nickachse: -130° bis +40°; Wanken: 20°; Schwenkachse: $\pm 320^\circ$
Nickwinkel: 180°/s; Wanken: 180°/s; Schwenkachse: 270°/s
DGC2.0

• Abwärtsgerichtetes Vision-System

Geschwindigkeitsbereich
Höhenbereich
Betriebsbereich
Einsatzumgebung
Betriebsbereich des Ultraschallsensors
Einsatzumgebung des
Ultraschallbereichs

<10 m/s bei einer Höhe von 2 m
<10 m
<10 m
Oberfläche mit deutlichen Konturen und ausreichender Beleuchtung (>15 lx)
10 bis 500 cm
Abriebfestes Material, feste Oberfläche (Teppiche im Innenbereich reduzieren die Leistung)

• Vorwärtsgerichtetes Vision-System

Hinderniserfassungsbereich
FOV
Einsatzumgebung

0,7 bis 30 m
Horizontal: 60°; Vertikal: 54 °
Oberfläche mit deutlichen Konturen und ausreichender Beleuchtung (>15 lx)

• Nach oben gerichteter Infrarotsensor

Hinderniserfassungsbereich
FOV
Einsatzumgebung

0 bis 5 m
 $\pm 5^\circ$
Großflächige reflektierende Hindernisse mit einem hohen Reflexionsvermögen (> 10 %)

• Fernbedienung

Betriebsfrequenz
Max. Sendereichweite
(ohne Abschattung, störungsfrei)
EIRP

2,400 bis 2,483 GHz; 5,725 bis 5,825 GHz
2,4 GHz: 7 km (FCC); 3,5 km, (CE); 4 km, (SRRC)
5,8 GHz: 7 km (FCC); 2 km, (CE); 5 km, (SRRC)
2,4 GHz: 26 dBm (FCC); 17 dBm (CE); 20 dBm (SRRC)
5,8 GHz: 28 dBm (FCC); 14 dBm (CE); 20 dBm (SRRC)

Akku
Ausgangsleistung
USB-Stromversorgung
Betriebstemperatur

6000 mAh 2S LiPo
9 W (Liefert keine Energie für Mobilgeräte)
iOS: 1 A @ 5,2 V (Max.); Android: 1,5 A @ 5,2 V (Max.)
-20 bis +40 °C

• Ladegerät (Modell: IN2C180)

Spannung
Nennleistung

26,1 V
180 W

• Intelligent Flight Battery (Modell: TB50-4280 mAh-22,8 V)

Kapazität
Spannung
Batterietyp
Energie
Nettogewicht
Ladetemperatur
Betriebstemperatur
Max. Ladeleistung

4280 mAh
22,8 V
LiPo 6S
97,58 Wh
515 g
5 bis 40 °C
-20 bis +40 °C
180 W

• Mehrfachladegerät (Modell: IN2CH)

Eingangsspannung
Eingangsstrom

26,1 V
6,9 A



DJI incorporates HDMI™ technology.
The terms HDMI and HDMI High-Definition Multimedia Interface, and the HDMI Logo are trademarks or registered trademarks of HDMI Licensing LLC in the United States and other countries.

Die ausführliche Bedienungsanleitung finden Sie unter:

www.dji.com/inspire-2

※ Der Inhalt kann jederzeit unangekündigt geändert werden.

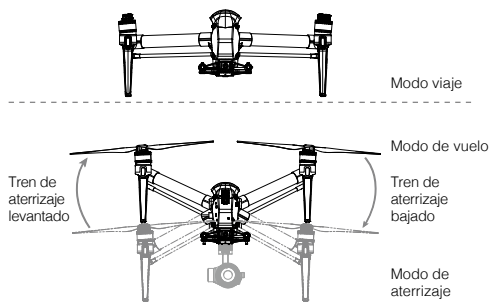
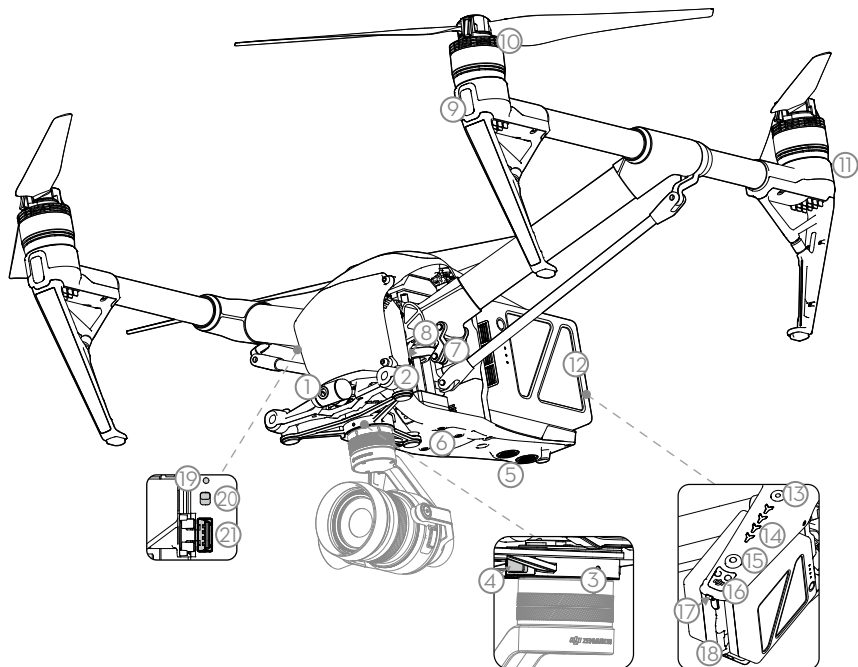
INSPIRE und DJI sind Marken von DJI.
Copyright © 2016 DJI Alle Rechte vorbehalten

Konzept: DJI. Gedruckt in China.

Inspire 2

El INSPIRE™ 2 es un potente sistema de filmación aérea dotado de una agilidad y velocidad líderes en su clase, con características de redundancia para una fiabilidad máxima y nuevas funciones inteligentes que facilitan la filmación de tomas complejas. Gracias a su estructura de vuelo rediseñada y el uso de baterías dobles, la autonomía de vuelo ha aumentado a 25* minutos.

La unidad de cámara es ahora independiente del procesador de imagen, por lo que tendrá la flexibilidad necesaria para elegir el sistema de estabilizador y cámara** perfecto para cada una de sus escenas. Esto significa que, independientemente de la cámara que elija, dispondrá de la misma potencia de procesamiento para respaldarla, y cuando use el Zenmuse X5S, podrá captar vídeos en RAW.



1. Cámara FPV
2. Sistema de visión frontal
3. Conector del Estabilizador DJI™ V2.0 (DGC2.0)
4. Botón de liberación de estabilizador y cámara
5. Sistema de visión inferior
6. Posición extendida de montaje del dispositivo
7. Mecanismo de transformación
8. Centro de control y procesamiento (con ranura para tarjeta Micro SD)
9. Indicadores LED delanteros
10. Sistema de propulsión (con motores, hélices, etc.)
11. LED posteriores
12. Baterías de vuelo inteligente
13. Botón de encendido
14. Indicadores de nivel de batería
15. Botón de extracción de batería
16. Sensor infrarrojo superior
17. Indicador de estado de la aeronave
18. Ranura*** DJI CINESSD™
19. Botón de vinculación
20. Botón de modo USB
21. Puerto USB

* El tiempo de funcionamiento máximo se ha obtenido en entorno de laboratorio y se incluye como mera referencia para el usuario.

** Estabilizador y cámara adquiridos por separado en la tienda online de DJI.

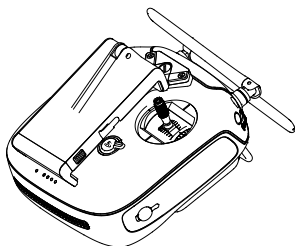
*** El vídeo sin pérdidas (en formato CinemaDNG y ProRes) y la toma de fotografías en DNG RAW en ráfagas estarán disponibles al usar DJI CINESSD.

Adquiera DJI CINESSD y DJI CINESSD STATION por separado en la tienda online oficial de DJI.

Control remoto

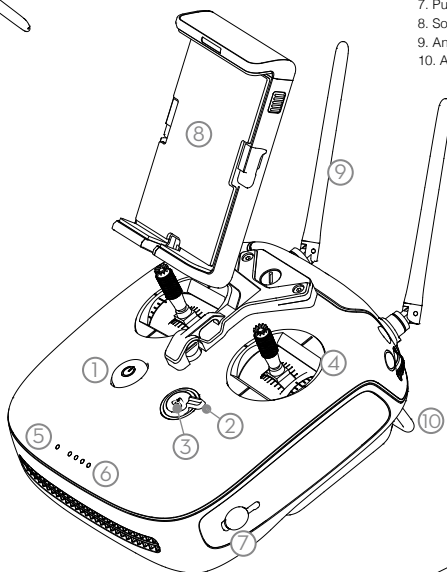
El control remoto del Inspire 2 incorpora tecnología LIGHTBRIDGE™ de DJI para una distancia máxima de transmisión de hasta 7 km (4,3 mi)*. Mientras vuela la aeronave, dispone de una vista en directo en HD con la aplicación DJI GO™ 4 en su dispositivo emparejado para una experiencia de vuelo precisa y con una respuesta excelente. Cuando se encuentre en modo de control remoto doble, cada uno de los dos controles remotos controlan independientemente la aeronave y la cámara y pueden estar a 100 metros de distancia entre sí.

El tiempo de funcionamiento máximo que ofrece la batería de LiPo del control remoto es de aproximadamente 4 horas**.

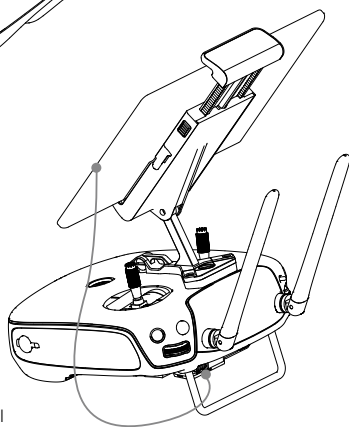
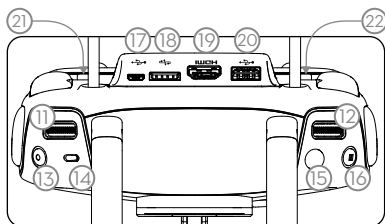


Plegado

1. Botón de encendido
2. Interruptor de transformación
3. Botón de regreso al punto de origen (RTH)
4. Palancas de control
5. LED de estado
6. Indicadores LED de nivel de batería
7. Puerto de alimentación
8. Soporte para dispositivo móvil
9. Antenas
10. Asa



11. Selector de control (Estabilizador/FPV)
12. Selector de configuración de la cámara
13. Botón de grabación
14. Conmutador de modo de vuelo
15. Botón del obturador
16. Botón de pausa
17. Puerto MicroUSB
18. Bus CAN (puerto ampliado)
19. Puerto HDMI A (para salida de vídeo)
20. Puerto USB (para conexión de dispositivos móviles)
21. Botón C1
22. Botón C2



Conecte el dispositivo móvil

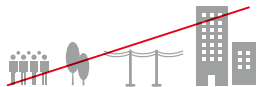
* El control remoto es capaz de alcanzar su distancia máxima de transmisión (FCC) en una amplia zona abierta sin interferencias electromagnéticas, y a una altitud de unos 120 metros (400 pies).

** El tiempo de funcionamiento máximo se prueba sin suministrar alimentación para el dispositivo móvil externo.

Conocimiento básico

• Vuele seguro

DJI le anima a disfrutar volando de manera segura, responsable e inteligente.



NO VUELE cerca o por encima de personas, cerca de árboles, tendidos eléctricos o edificios.



NO VUELE con lluvia, nieve, niebla ni con velocidades del viento superiores a 35 km/h o 10 m/s.



CONTROLE SU ALTITUD:
y vuele por debajo de 120 metros (400 pies).



MANTENGA LA LÍNEA DE VISIÓN
y evite volar detrás de edificios u obstáculos que bloqueen su visión.



Es importante conocer las directrices básicas de vuelo para su propia seguridad y la de quienes le rodean. Para más información, consulte los apartados Renuncia de responsabilidad y Directrices de seguridad.



Zonas de exclusión aérea

Más información:
<http://www.dji.com/flysafe>



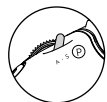
- Tenga mucho cuidado al volar a gran altitud, ya que el rendimiento de la aeronave puede disminuir. Se recomienda usar una hélice especialmente diseñada al volar a gran altitud.
- La brújula y el GPS no funcionarán en las regiones polares. La aeronave conmutará automáticamente al modo A y empleará el Sistema de Visión para posicionamiento.

• Modo de vuelo

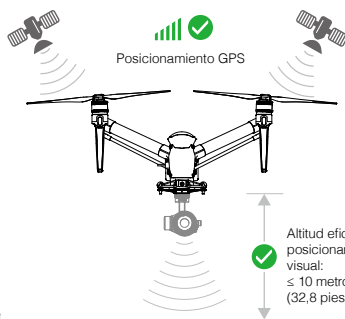
Modo P (posicionamiento): el modo P funciona mejor con señal GPS intensa. La aeronave utiliza el GPS y el sistema de visión para estabilizarse, navegar entre obstáculos o realizar el seguimiento de un objeto en movimiento. Funciones avanzadas, como TapFly™ y ActiveTrack™, están habilitadas en este modo.

Modo S (Sport): Se ajustan los valores de ganancia de manipulación de la aeronave con el fin de mejorar su maniobrabilidad en modo S. Tenga en cuenta que el Sistema de Visión está desactivado en este modo.

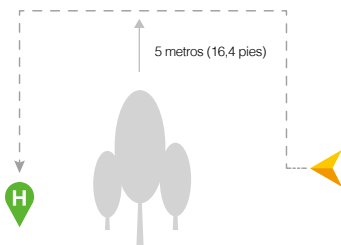
Modo A (Attitude): Cuando no están disponibles ni el GPS ni el sistema de visión, la aeronave sólo utilizará su barómetro para posicionamiento para controlar la altitud.



Ponga el interruptor de modo de vuelo del control remoto en la posición 'P' y espere a que se registre un recuento estable de satélites antes de despegar.



- Los modos S y A deben estar activados en la aplicación DJI GO 4.
- El Sistema de Visión Inferior no funcionará correctamente sobre superficies con un patrón sin variaciones, sobre el agua o en condiciones de luz escasa (< 15 lux).



• Regreso al punto de origen

Es importante despegar con una señal de GPS fuerte (el icono de GPS va seguido de al menos cuatro barras) para garantizar que la aeronave registra bien el punto de origen. La aeronave volverá al punto de origen automáticamente en los siguientes casos.

Smart RTH: El piloto pulsa el botón RTH.

RTH por batería baja: El nivel de la batería es bajo o muy bajo.

RTH de seguridad: Se ha perdido la señal del controlador remoto.

La aeronave puede detectar obstáculos a una distancia de hasta 300 metros, evitar automáticamente los obstáculos y volar al punto de origen.



El Sistema de Visión Frontal funcionará correctamente sobre superficies con patrón claro e iluminación suficiente (lux > 15).

Manejo del Inspire 2

1. Descargue la aplicación DJI GO 4

Busque "DJI GO 4" en el App Store o en Google Play y descargue la aplicación en su dispositivo móvil.



Aplicación DJI GO 4

2. Vea los videotutoriales

Vea los videotutoriales en www.dji.com o en la aplicación DJI GO 4.



Videotutoriales



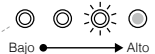
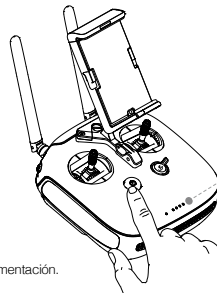
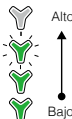
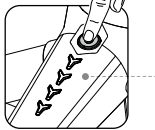
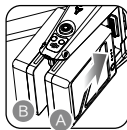
La activación inicial requiere la cuenta DJI y conexión a Internet.



La aplicación DJI GO 4 es compatible con iOS 9 (o posterior) y Android 4.4 (o posterior).

3. Compruebe los niveles de batería y encienda

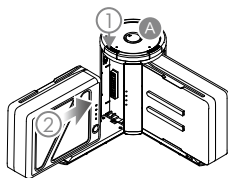
- Pulse una vez para comprobar el nivel de batería.
- Pulse una vez, pulse de nuevo, y mantenga pulsado para encender o apagar.



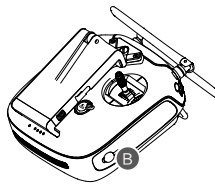
Utilice solamente la ranura de batería A cuando use una sola batería para la alimentación.

4. Cargue las baterías

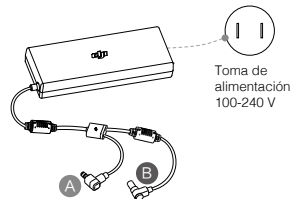
- Pulse el botón de liberación y abra la tapa del puerto de carga correspondiente.
- Inserte la Batería de Vuelo Inteligente en el puerto de carga para iniciar la carga.



Tiempo de carga: 1,5 horas*



Tiempo de carga: 3 horas*



Toma de alimentación 100-240 V

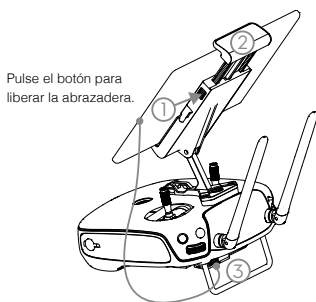
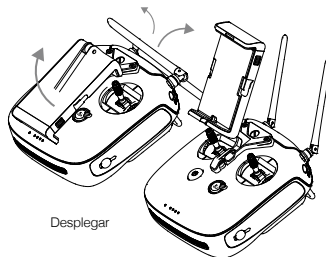
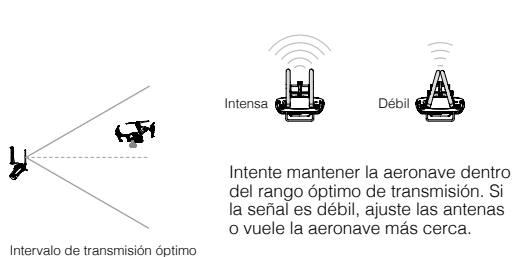


- La Batería de Vuelo Inteligente debe estar completamente cargada antes de usarla por primera vez. Asegúrese de pulsar el botón de liberación de la parte superior del Centro de Carga al retirar la batería totalmente cargada.
- Utilice solamente el cargador y Centro de Carga oficial de DJI con la Batería de Vuelo Inteligente y el control remoto.
- Una vez finalizada la carga, las luces LED de la Batería de Vuelo Inteligente se apagarán y el LED del Centro de Carga se iluminará en verde.
- Apague el control remoto antes de cargar. Una vez finalizada la carga, las luces LED del control remoto se apagarán.
- El Centro de Carga emitirá una señal acústica cuando la batería esté totalmente cargada. El sonido puede encenderse o apagarse conmutando el interruptor situado bajo el Centro de Carga.
- Pulse el botón de la batería una vez para comprobar el nivel de la batería.
- Instale la batería en la aeronave y encienda. Cuando la temperatura de la batería sea menor de 15 °C, se calentará automáticamente para mantener su temperatura entre 15-20 °C.
- Se recomienda emparejar las baterías. Es posible hacerlo en la aplicación DJI GO 4. Asegúrese de que cada par de baterías se carga y descarga simultáneamente para prolongar su vida útil y proporcionar un mejor rendimiento en vuelo.

* Cargador suministrado

5. Prepare el control remoto

Despliegue el soporte del dispositivo móvil y las antenas.



Coloque el dispositivo móvil y ajuste la abrazadera para asegurarlo.

Conecte el dispositivo móvil con un cable Micro USB.

Control remoto doble

Se le solicita que vincule los controles remotos maestro y esclavo.

Respecto al RC maestro, inicie la aplicación DJI GO 4 y acceda a la página "Camera View". Toque en la parte superior de la pantalla para entrar en la configuración de RC. Establezca el modo RC en "Master" y seguidamente introduzca la contraseña de conexión deseada.

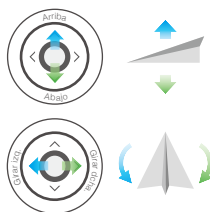
Repita para Establecer modo RC en "Slave". Seguidamente toque "Search for Master RC" y conecte al RC maestro con la contraseña que ha predefinido.

- La capacidad de doble frecuencia aumenta la estabilidad de la transmisión de video HD. Tenga en cuenta que las regiones de Rusia sólo tienen la frecuencia de 2.4G.
- NO controle más de 3 aeronaves en la misma zona (superficie equivalente a un campo de fútbol) para evitar interferencias de transmisión.

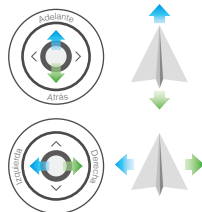
6. Controles

El modo de palanca preestablecido es el Modo 2 (acelerador a la izquierda). La palanca izquierda controla la elevación y orientación de la aeronave. La palanca derecha controla los movimientos de avance, retroceso y desplazamiento lateral de la aeronave. Para ajustar la cámara FPV, pulse el botón de cámara C2 y gire el selector de control.

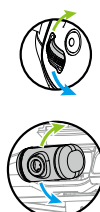
Palanca izquierda



Palanca derecha



Controles de cámara FPV



Puede cambiar el modo de palanca en la aplicación DJI GO 4.



Indicador de estado del control remoto

- RC normal pero no conectado a la aeronave.
- RC normal y conectado a la aeronave.
- RC en modo esclavo y no conectado a la aeronave.

- RC en modo esclavo y conectado a la aeronave.
- (B...) Aviso de batería baja / Error de control remoto.
- (B—B...) RC inactivo durante 5 minutos.

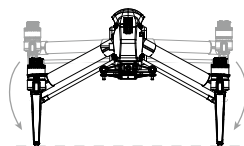
7. Prepare la aeronave



Inserte el par de baterías



Pulse el botón de encendido al menos cinco veces



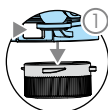
Despliegue el tren de aterrizaje en Modo de Aterrizaje y encienda



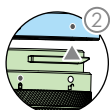
- Mantenga las manos alejadas del mecanismo de transformación al desplegar el tren de aterrizaje.
- Al pulsar el botón de encendido al menos cinco veces se transforma de nuevo la aeronave a modo de transporte.
- Asegúrese de pulsar el botón de extracción de batería cuando vaya a retirar la batería.

m

8. Montaje del estabilizador con cámara



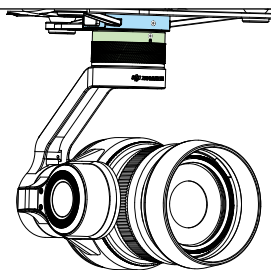
Pulse el botón de extracción del estabilizador para retirar la cubierta.



Alinee los puntos blanco y rojo e inserte el estabilizador.



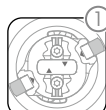
Gire el bloqueo del estabilizador a la posición de cierre.



- Apague siempre la aeronave antes de desmontar el estabilizador. Asegúrese de quitar el estabilizador antes de transformar la aeronave a Modo viaje.
- Asegúrese de pulsar el botón de extracción del estabilizador al girar el bloqueo del estabilizador para retirar el estabilizador con cámara. El bloqueo del estabilizador debe estar totalmente girado al retirar el estabilizador para la instalación posterior.

9. Prepárese para el despegue

Empareje las hélices y los motores con flechas del mismo color (rojas o blancas).



Presione la pieza metálica y gire el bloque de la hélice hasta que las flechas estén alineadas y se oiga un "clic".



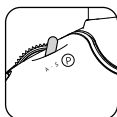
Acople la hélice al motor.



De nuevo, gire el bloque de la hélice hasta oír un "clic".



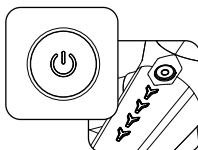
Asegúrese de presionar la pieza metálica antes de girar el bloque de la hélice.



Coloque el interruptor de modo de vuelo en Modo P para una mayor seguridad.



Conecte el dispositivo móvil.



Encienda el control remoto y la aeronave.



Abra la aplicación DJI GO 4 y toque GO FLY.

10. Vuelo

Ready to Go (GPS)

Antes de despegar, asegúrese de que la Barra de Estado de la Aeronave en la aplicación DJI GO 4 indique "Ready to Go (GPS)", o "Ready to Go (Vision)" al volar en interiores.

En la aplicación DJI GO 4



Despegue automático

La aeronave despegará y volará en modo estacionario a una altitud de 1,2 metros (4 pies).



Aterrizaje automático

La aeronave aterrizará verticalmente y detendrá sus motores.



Regreso al punto de origen (RTH)

Trae la aeronave de vuelta al punto de origen. Toque de nuevo para detener el procedimiento.



Modos de funcionamiento del estabilizador

Incluye Modo Tracking, Modo Free y Modo Reset.



Más modos de activación de los Modos de Vuelo Inteligente

Toque para usar TapFly (Modo P), ActiveTrack (Modo P) y más.

- Vea el tutorial en la aplicación DJI GO o en el sitio web oficial de DJI para obtener más información.
- Establezca siempre una altitud de RTH adecuada antes del despegue. Para más detalles, consulte la Renuncia de responsabilidad y las Directrices de seguridad.

Despegue manual



Comando de combinación de palancas para arrancar/detener los motores



Palanca izquierda arriba (espacio) para despegar

Aterrizaje manual

1. Asegúrese de que el tren de aterrizaje ha descendido antes de tomar tierra.



Subir



Bajar

2. Empuje la palanca izquierda hacia abajo (espacio) hasta tocar suelo. Mantenga unos segundos para detener los motores.



Regreso al punto de origen (control remoto)



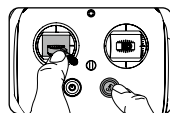
Igual que el botón RTH en la aplicación DJI GO 4. Trae la aeronave de vuelta al punto de origen. Mantenga pulsado para iniciar el procedimiento RTH. Pulse de nuevo para cancelar.

Determine el estado de RTH mediante el sonido:

- **Un pitido...** Orden de regreso enviada, pero aún no se ha recibido la respuesta de la aeronave.
- **Pitido doble...** RTH en curso.

- Las hélices en rotación pueden resultar peligrosas. NO arranque los motores en espacios reducidos o cuando haya personas cerca.
- Mantenga siempre las manos en el control remoto mientras el motor esté girando.
- Tras el aterrizaje, apague la aeronave antes de apagar el control remoto.
- Despegue desde una superficie llana en un espacio despejado al descubierto, con la parte trasera de la aeronave orientada hacia usted.
- El tren de aterrizaje automático se elevará automáticamente tras despegar y descenderá al aterrizar. Los usuarios también pueden controlar el tren de aterrizaje automáticamente con el Interruptor de Transformación.
- La aeronave no podrá aterrizar si el tren de aterrizaje no desciende.

- **Detención del motor en pleno vuelo:** Pulse el botón RTH empujando al mismo tiempo la palanca izquierda a la esquina inferior interna, y mantenga durante 3 segundos. Sólo detenga los motores en pleno vuelo si se produce una situación de emergencia en la que esta maniobra pueda reducir el riesgo de daños o lesiones.



Indicador de estado de la aeronave

- Ready to Go (GPS funcionando).
- Sistema de Visión activado, GPS apagado o no disponible.
- Modo P-ATTI o ATTI.
- No conectado al control remoto.

- Aviso de batería baja.
- Aviso de batería baja crítica.
- Error crítico.
- Es necesario calibrar la brújula.

Especificaciones

• Aeronave (Modelo: T650A)

Peso	3290 g (7,25 lbs) con dos baterías, sin el estabilizador con cámara
Distancia diagonal (sin hélice)	605 mm (23,8 pulgadas, modo de aterrizaje)
Peso máximo en orden de vuelo	4250 g (9,37 lbs)
Altitud de despegue máx. desde nivel del mar	2500 m (1,55 mi); 5000 m (3,1 mi) con hélice diseñada especialmente
Tiempo de vuelo máximo	Aprox. 25 min. (con Zenmuse X5S)
Ángulo de inclinación máximo	Modo P: 35° (Sistema de Visión Frontal activado: 25°); Modo A: 35°; Modo S: 40°
Velocidad de ascenso máx.	Modo P/Modo A: 5 m/s (16,4 pies/s); Modo S 6 m/s (19,7 pies/s)
Velocidad de descenso máx.	Vertical: 4 m/s (13,1 pies/s); Inclinación: 4-9 m/s (13,1-29,5 pies/s)
Precisión de Vuelo Estacionario con GPS	Vertical: $\pm 0,5$ m (1,64 pies) o $\pm 0,1$ m (0,33 pies, Sistema de Visión Inferior activado) Horizontal: $\pm 1,5$ m (4,92 pies) o $\pm 0,3$ m (0,98 pies, Sistema de Visión Inferior activado)
Temperatura operativa	-20 a 40 °C (-4 a 104 °F)

• Estabilizador

Intervalo de vibración angular	$\pm 0,01^\circ$
Rango controlable	Inclinación: -130° a +40°; Alabeo: $\pm 20^\circ$; Giro: $\pm 320^\circ$
Velocidad máx. controlable	Cabeceo: 180°/s; Guinada: 180°/s; Giro: 270°/s
Tipo de interfaz	DGC2.0

• Sistema de visión inferior

Rango de velocidad	< 10 m/s (32,8 pies/s) a una altitud de 2 m (6,56 pies)
Intervalo de altitud	< 10 m (32,8 pies)
Rango de funcionamiento	< 10 m (32,8 pies)
Entorno de funcionamiento	Superficies con patrones claros e iluminación adecuada (> 15 lux)
Rango de funcionamiento de sensores ultrasónicos	10-500 cm (0,33-16,4 pies)
Entorno de funcionamiento de sensores ultrasónicos	Material no absorbente, superficie rígida (las alfombras o moquetas gruesas reducen el rendimiento en interiores)

• Sistema de visión frontal

Rango de detección de obstáculos FOV	0,7 a 30 m (2,3 a 98,4 pies)
Entorno de funcionamiento	Horizontal: 60°; Vertical: 54° Superficies con patrones claros e iluminación adecuada (> 15 lux)

• Sensor infrarrojo superior

Rango de detección de obstáculos FOV	0 a 5 m (0 a 16,4 pies)
Entorno de funcionamiento	$\pm 5^\circ$ Obstáculos de gran tamaño no reflectantes de gran reflectividad (reflectividad > 10 %)

• Control remoto

Frecuencia operativa	2,400-2,483 GHz; 5,725-5,825 GHz
Distancia de transmisión máxima (sin obstáculos, libre de interferencia)	2,4 GHz: 7 km (4,3 millas, FCC); 3,5 km (2,2 millas, CE); 4 km (2,5 millas, SRRC)
EIRP	5,8 GHz: 7 km (4,3 millas, FCC); 2 km (1,2 millas, CE); 5 km (3,1 millas, SRRC)
Batería	2,4 GHz: 26 dBm (FCC); 17 dBm (CE); 20 dBm (SRRC)
Potencia de salida	5,8 GHz: 28 dBm (FCC); 14 dBm (CE); 20 dBm (SRRC)
Alimentación por USB	LiPo 2S de 6000 mAh
Temperatura operativa	9 W (sin alimentación para dispositivo móvil) iOS: 1 A a 5,2 V (máx.); Android: 1,5 A a 5,2 V (máx.) -20 a 40 °C (-4 a 104 °F)

• Cargador (Modelo: IN2C180)

Voltaje	26,1 V
Potencia nominal	180 W

• Batería de vuelo inteligente (Modelo: TB50-4280mAh-22.8V)

Capacidad	4280 mAh
Voltaje	22,8 V
Tipo de batería	LiPo 4S
Energía	97,58 Wh
Peso neto	515 g
Temperatura de carga	41 a 104 °F (5 a 40 °C)
Temperatura operativa	-20 a 40 °C (-4 a 104 °F)
Potencia de carga máx.	180 W

• Centro de Carga (Modelo: IN2CH)

Voltaje de entrada	26,1 V
Corriente de salida	6,9 A



DJI incorporates HDMI™ technology. The terms HDMI and HDMI High-Definition Multimedia interface, and the HDMI Logo are trademarks or registered trademarks of HDMI Licensing LLC in the United States and other countries.

Descargue el manual de usuario completo en:

www.dji.com/inspire-2

* El contenido está sujeto a cambios sin previo aviso.

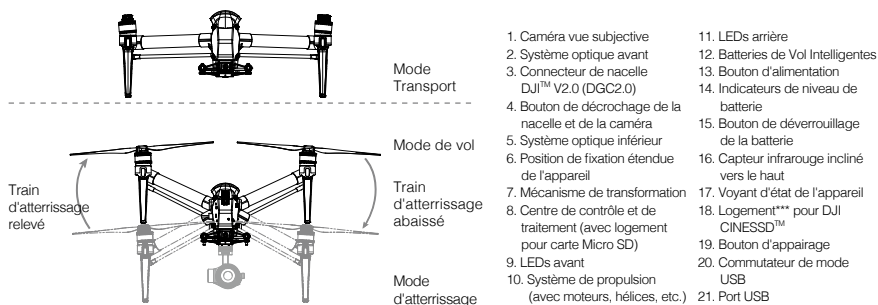
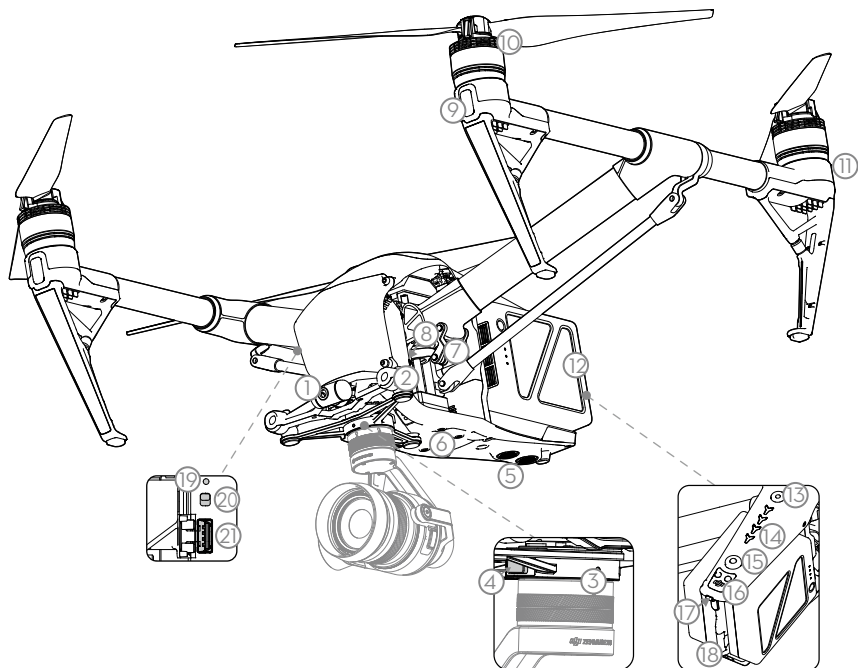
INSPIRE y DJI son marcas registradas de DJI.
Copyright © 2016 DJI Todos los derechos reservados.

Diseñado por DJI. Impreso en China.

Inspire 2

L'INSPIRE™ 2 est un système de prise de vue aérienne puissant, agile et rapide, avec des fonctionnalités redondantes pour une fiabilité optimale. Doté de nouvelles fonctions intelligentes, il vous permet de faire des prises de vues complexes en toute simplicité. Grâce à son nouveau concept de cellule et son système à deux batteries, vous pouvez le faire voler pendant 25 minutes*.

La caméra est désormais indépendante du processeur d'images pour vous permettre de choisir un système de nacelle et de caméra** adapté à chacun de vos plans. Quelle que soit la caméra, vous bénéficiez d'un traitement puissant. Vous pouvez même filmer des vidéos au format RAW avec le Zenmuse X5S.



* Le temps de fonctionnement maximal est testé en laboratoire, uniquement à titre indicatif.

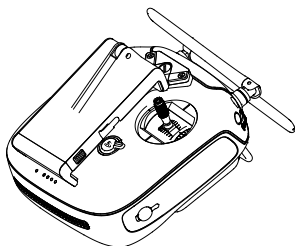
** Nacelle et caméra achetées séparément sur la boutique en ligne officielle DJI.

*** Profitez de vidéos sans perte (aux formats CinemaDNG et ProRes) et de photos en rafale DNG RAW avec DJI CINESSD. DJI CINESSD et DJI CINESSD STATION sont disponibles séparément sur la boutique en ligne officielle DJI.

Radiocommande

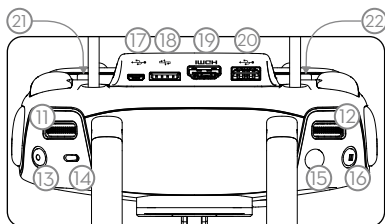
La radiocommande de l'Inspire 2 est équipée de la technologie LIGHTBRIDGE™ de DJI pour une distance de transmission maximale de 7 km (4,3 miles)*. Profitez d'une vue HD sur l'écran de votre appareil connecté avec l'application DJI GO™ 4 pour une expérience de vol précise et dynamique. En mode de fonctionnement à deux radiocommandes, vous pouvez contrôler séparément l'appareil et la caméra en laissant jusqu'à 100 m de distance entre les deux commandes.

La batterie LiPo de la radiocommande peut fonctionner pendant environ quatre heures**.

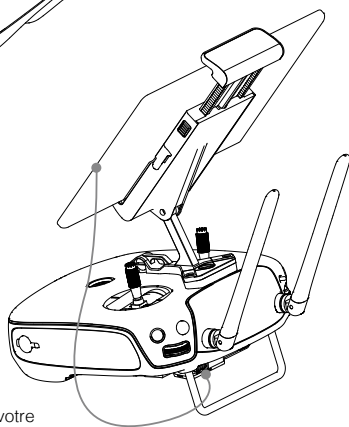
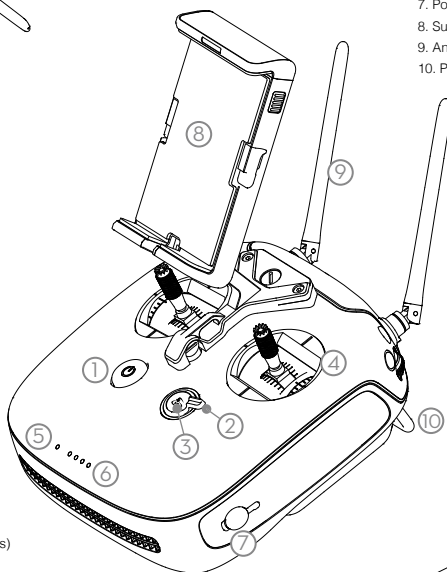


Plié

11. Molette de réglage (nacelle/vue subjective)
12. Molette de réglage de la caméra
13. Bouton d'enregistrement
14. Commutateur de mode de vol
15. Obturateur
16. Bouton Pause
17. Port Micro USB
18. Bus CAN (port étendu)
19. Port HDMI A (sortie vidéo)
20. Port USB (connexion d'appareils mobiles)
21. Bouton C1
22. Bouton C2



1. Bouton d'alimentation
2. Commutateur de transformation
3. Bouton RTH (Return-To-Home - Retour au point de départ)
4. Manche de contrôle
5. Voyant d'état
6. Indicateur de niveau de batterie
7. Port d'alimentation
8. Support pour appareil mobile
9. Antennes
10. Poignée



Brancher votre appareil mobile

* La radiocommande peut atteindre une distance de transmission maximale (FCC) dans une zone dégagée sans interférences électromagnétiques et à une altitude d'environ 120 mètres (400 pieds).

** Le temps de fonctionnement maximal est testé sans alimenter d'autres appareils mobiles annexes.

Connaissances de base

• Voler en toute sécurité

DJI vous encourage à utiliser votre appareil de façon sécurisée, responsable et intelligente.



NE FAITES PAS VOLER l'appareil au-dessus ou à proximité de personnes, d'arbres, de lignes électriques ou de bâtiments.



SURVEILLEZ L'ALTITUDE et volez à moins de 120 mètres (400 pieds).



Vous devez comprendre les consignes de vol fondamentales afin d'assurer votre propre sécurité et celle de votre entourage.

Reportez-vous aux consignes de sécurité et à la clause d'exclusion de responsabilité pour plus d'informations.



NE FAITES PAS VOLER l'appareil en cas de pluie, de neige, de brouillard ou de vent violent (plus de 10 m/s ou 22 mph).



GARDEZ TOUJOURS L'APPAREIL EN VUE et évitez de voler derrière des bâtiments ou des obstacles pouvant entraver votre visibilité.



Zones d'exclusion aérienne

En savoir plus :
<http://www.dji.com/flysafe>



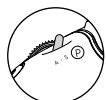
- Soyez très prudent lorsque vous faites voler l'appareil à haute altitude, cela peut nuire à ses performances. L'utilisation d'hélices spéciales est recommandée lorsque l'appareil vole à haute altitude.
- Le compas et le GPS ne fonctionnent pas dans les régions polaires. L'appareil passe automatiquement en mode A et utilise le système optique pour le positionnement.

• Mode de vol

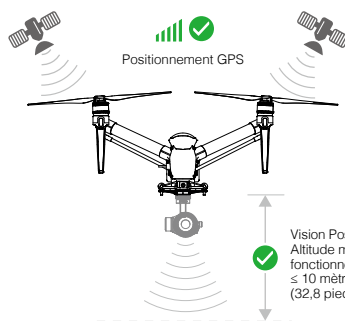
Mode P (positionnement) : le fonctionnement du mode P est optimal lorsque le signal GPS est fort. L'appareil utilise le GPS et Vision System pour se stabiliser automatiquement, naviguer entre les obstacles et suivre un objet en mouvement. Dans ce mode, les fonctions avancées comme TapFly™ et ActiveTrack™ sont activées.

Mode S (sport) : les valeurs de gain de l'appareil sont ajustées pour en améliorer la maniabilité. Notez que dans ce mode, le système optique est désactivé.

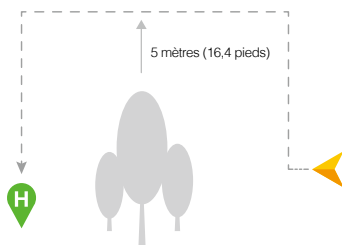
Mode A (attitude) : lorsque ni le GPS, ni Vision System ne sont disponibles, l'appareil utilise uniquement son baromètre pour contrôler l'altitude.



Réglez le commutateur de mode de vol de la radiocommande sur « P » et attendez d'acquiescer un nombre de satellites stable avant de décoller.



- Les modes S et A doivent être activés dans l'application DJI GO 4.
- Le système optique inférieur ne fonctionne pas correctement au-dessus de surfaces sans variations de motifs, au-dessus d'étendues d'eau ou dans des conditions de faible luminosité (< 15 lux).



• Bouton RTH (Return-To-Home - Retour au point de départ)

Ne décollez que lorsque le signal GPS est fort (icône GPS suivie d'au moins quatre barres) pour veiller à ce que l'appareil enregistre le point de départ. L'appareil revient automatiquement au point de départ dans les cas suivants.

RTH intelligent : le pilote appuie sur le bouton RTH.

RTH en cas de batterie faible : le niveau de charge de la batterie est faible ou très faible.

RTH de sécurité : perte du signal de la radiocommande.

L'appareil détecte des obstacles jusqu'à 300 mètres, les évite automatiquement et continue de voler jusqu'au point de départ.



Le système optique avant fonctionne correctement au-dessus de surfaces régulières et bien éclairées (> 15 lux).

Utilisation de l'Inspire 2

1. Téléchargement de l'application DJI GO 4

Recherchez « DJI GO 4 » sur l'App Store ou sur Google Play et téléchargez l'application sur votre appareil mobile.



Application DJI GO 4

2. Consultation de didacticiels vidéo

Visionnez les didacticiels vidéo à l'adresse www.dji.com ou dans l'application DJI GO 4.



Didacticiels vidéo



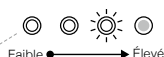
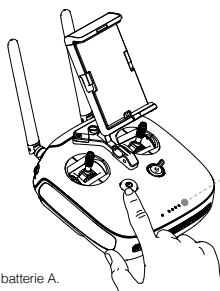
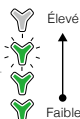
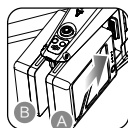
Pour activer l'appareil pour la première fois, vous devez fournir votre compte DJI et disposer d'une connexion Internet.



L'application DJI GO 4 est compatible avec iOS 9 (ou version ultérieure) ou Android 4.4 (ou version ultérieure).

3. Vérification des niveaux de batterie et mise sous tension

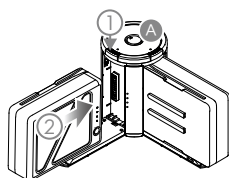
- Appuyez une fois pour vérifier le niveau de batterie.
- Appuyez à nouveau et maintenez enfoncé pour allumer/éteindre la batterie.



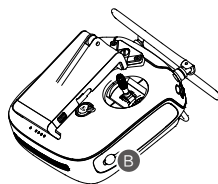
Lorsque l'appareil est alimenté par une seule batterie, utilisez le logement de batterie A.

4. Chargement des batteries

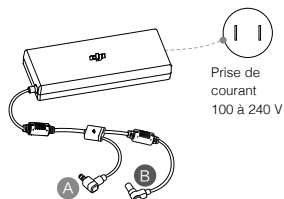
- Appuyez sur le bouton poussoir et ouvrez le cache de port de charge correspondant.
- Insérez la Batterie de Vol Intelligente dans le port de charge pour commencer la recharge.



Temps de charge : 1,5 heure*



Temps de charge : 3 heures*



Prise de courant
100 à 240 V

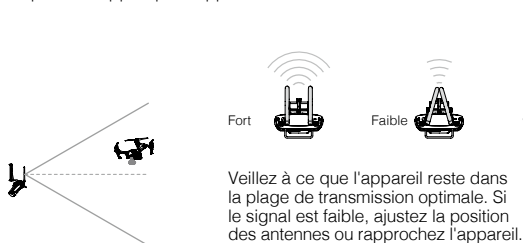


- Avant sa première utilisation, la Batterie de Vol Intelligente doit être entièrement chargée. Pensez à appuyer sur le bouton poussoir au-dessus de la station de charge lorsque vous enlevez la batterie chargée.
- Utilisez exclusivement le chargeur et la station de charge officiels de DJI pour recharger votre Batterie de Vol Intelligente et la radiocommande.
- À la fin du chargement, les voyants lumineux de la Batterie de Vol Intelligente et le voyant de la station de charge devient vert.
- Éteignez la radiocommande avant de la recharger. Une fois le chargement terminé, les voyants lumineux de la radiocommande s'éteignent.
- La station de charge émet un signal sonore lorsque la batterie est pleine. Activez ou désactivez le son avec l'interrupteur situé sous la station.
- Appuyez une fois sur le bouton de la batterie pour vérifier son niveau de chargement.
- Installez la batterie sur l'appareil et mettez celui-ci sous tension. Dès que la température de la batterie est inférieure à 15 °C, celle-ci chauffe automatiquement afin de maintenir une température située entre 15 et 20 °C.
- Il est recommandé de coupler les batteries. Vous pouvez effectuer cette action dans l'application DJI GO 4. Assurez-vous que chaque paire de batteries est rechargée et déchargée simultanément pour prolonger sa durée de vie et pour une meilleure expérience de vol.

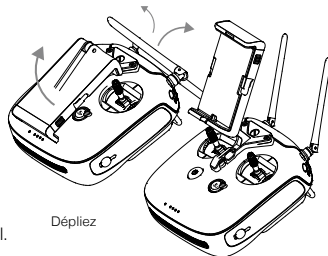
* Chargeur fourni

5. Préparation de la radiocommande

Dépliez le support pour appareil mobile et les antennes.



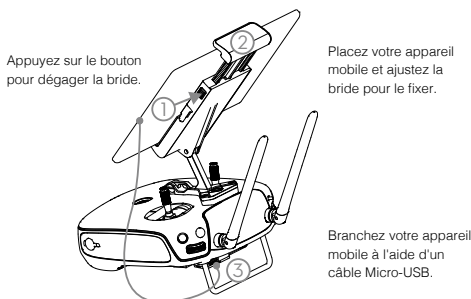
Plage de transmission optimale



Mode de fonctionnement à deux radiocommandes

Pour l'utiliser, vous devez associer les radiocommandes principale et secondaire. Pour la radiocommande principale, lancez l'application DJI GO 4 et accédez au mode Camera View. Appuyez sur en haut de l'écran pour accéder aux paramètres de la radiocommande. Réglez l'état de la radiocommande sur « Principale », puis saisissez le mot de passe de connexion souhaité.

Procédez de la même manière pour régler l'état de la télécommande secondaire sur « Secondaire ». Enfin, appuyez sur Rechercher la radiocommande principale et connectez-vous à l'aide de votre mot de passe prédéfini.

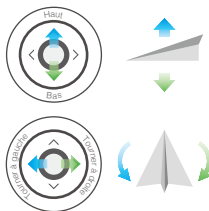


- ⚠ La prise en charge de la double fréquence rend la liaison descendante vidéo HD plus stable. Remarque : les régions russe disposent uniquement de la fréquence 2,4 G.
- N'UTILISEZ PAS plus de 3 appareils dans la même zone (taille d'un terrain de football) pour éviter toute interférence dans les transmissions.

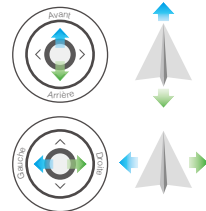
6. Commandes

Le manche est configuré en mode 2 par défaut (accélérateur à gauche). Le manche gauche contrôle l'altitude et l'orientation de l'appareil. Le manche droit contrôle les mouvements vers l'avant, l'arrière et les côtés. Pour régler la caméra vue subjective, appuyez sur le bouton C2 et faites pivoter la molette de réglage.

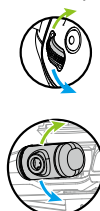
Manche gauche



Manche droit



Commandes de la caméra vue subjective



- ⚠ Vous pouvez modifier le mode de manche dans l'application DJI GO 4.



Voyant d'état de la radiocommande

● Radiocommande normale mais non connectée à l'appareil.

● Radiocommande normale et connectée à l'appareil.

● Radiocommande en mode secondaire et non connectée à l'appareil.

● Radiocommande en mode secondaire et connectée à l'appareil.

⚠ (B...) Avertissement « Niveau de batterie faible » / erreur de la radiocommande.

(B—B...) Radiocommande inactive depuis 5 minutes.

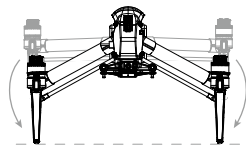
7. Préparation de l'appareil



Insérez la paire de batteries



Appuyez sur le bouton d'alimentation au moins cinq fois



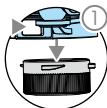
Dépliez le train d'atterrissage en mode d'atterrissage et mettez sous tension



- Éloignez vos mains du mécanisme de transformation lorsque vous déployez le train d'atterrissage.
- Appuyez sur le bouton d'alimentation au moins cinq fois pour faire repasser l'appareil en mode voyage.
- Pensez à appuyer sur le bouton de déverrouillage de la batterie lorsque vous l'enlevez.

FR

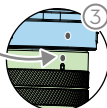
8. Fixation de la nacelle et de la caméra



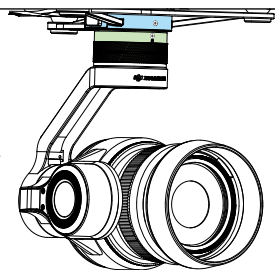
Appuyez sur le bouton de décrochage de la nacelle pour enlever le cache.



Alignez les points blancs et rouges et insérez la nacelle.



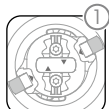
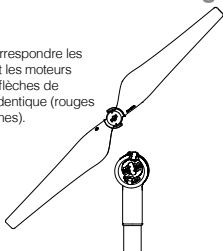
Mettez le dispositif de verrouillage de la nacelle en position verrouillée.



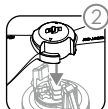
- Mettez toujours l'appareil hors tension avant de retirer la nacelle. Veillez à retirer la nacelle avant d'activer le mode Voyage.
- Pensez à appuyer sur le bouton de décrochage de la nacelle lorsque vous tournez le dispositif de verrouillage pour retirer la nacelle et la caméra. Le dispositif de verrouillage de la nacelle doit être entièrement tourné lorsque vous retirez la nacelle pour la prochaine installation.

9. Préparation au décollage

Faites correspondre les hélices et les moteurs avec les flèches de couleur identique (rouges ou blanches).



Appuyez sur le shrapnel et faites tourner le verrou d'hélice jusqu'à ce que les flèches soient alignées et que vous entendiez un déclic.



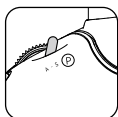
Fixez l'hélice au moteur.



À nouveau, faites tourner le verrou d'hélice jusqu'à ce que vous entendiez un déclic.



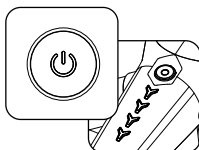
Pensez à appuyer sur le shrapnel avant de faire tourner le verrou d'hélice.



Actionnez le commutateur de mode de vol pour activer le mode P sécurisé.



Branchez votre appareil mobile.



Allumez la radiocommande et l'appareil.



Lancez l'application DJI GO 4 et touchez GO FLY.

10. Vol

Ready to Go (GPS)

Avant de procéder au décollage, vérifiez dans l'application DJI GO 4 si la mention « Ready to Go (GPS) » ou « Ready to Go (Vision) » (pour les vols en intérieur) s'affiche dans la barre d'état de l'appareil.

Dans l'application DJI GO 4



Décollage automatique

L'appareil décollera automatiquement et maintiendra un vol stationnaire à 1,2 mètre (4 pieds) d'altitude.



Retour au point de départ (RTH)

Fait revenir l'appareil au point de départ. Appuyez à nouveau pour arrêter la procédure.



Modes de vol intelligent supplémentaires

Appuyez pour utiliser TapFly (mode P), ActiveTrack (mode P) et bien plus encore.



Atterrissage automatique

L'appareil atterrira verticalement et coupera ses moteurs.



Modes de fonctionnement de la nacelle

Comprend le mode de suivi, le mode libre et le mode de réinitialisation.

- ! Pour en savoir plus, visionnez le didacticiel dans l'application DJI GO 4 ou sur le site Web officiel de DJI.
- ! Définissez toujours une altitude RTH appropriée avant le décollage. Reportez-vous aux consignes de sécurité et à la clause d'exclusion de responsabilité pour en savoir plus.

Décollage manuel



Commande de manche combinée pour démarrer/
couper les moteurs

Relevez lentement
le manche gauche
pour décoller

Fonction RTH (radiocommande)



Semblable au bouton RTH dans l'application DJI GO 4. Fait revenir l'appareil au point de départ. Maintenez le bouton enfoncé pour lancer la procédure RTH. Appuyez à nouveau pour annuler.

Signaux sonores d'état RTH :

- ♪ **Bip simple...** Demande de retour, mais la réponse de l'appareil n'est pas encore arrivée.
- ♪ **Double bip...** RTH en cours.

- ! Les hélices en rotation peuvent s'avérer dangereuses. NE DEMARREZ PAS les moteurs dans des espaces étroits ou lorsque des personnes se trouvent à proximité.
- Gardez toujours la radiocommande en main tant que les moteurs tournent encore.
- Après l'atterrissage, mettez l'appareil hors tension avant d'éteindre la radiocommande.
- Décollez d'une surface plane et dégagée, l'arrière de l'appareil bien en vue.
- Le train d'atterrissage intelligent s'élève automatiquement lors du décollage, et se baisse lors de l'atterrissage. Les utilisateurs peuvent également contrôler le train d'atterrissage manuellement via le Transformation Switch.
- L'appareil ne pourra pas atterrir si le train d'atterrissage ne s'abaisse pas.

Atterrissage manuel

1. Veillez à ce que le train d'atterrissage soit baissé avant l'atterrissage.



Vers le haut

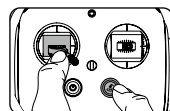


Vers le bas

2. Abaissez lentement le manche gauche jusqu'à ce que l'appareil touche le sol. Maintenez la position pendant quelques secondes pour couper les moteurs.



- ! Arrêt du moteur en plein vol : appuyez sur le bouton RTH tout en abaissant la manette gauche dans le coin inférieur et maintenez cette position pendant 3 secondes. Coupez les moteurs en plein vol uniquement s'il s'agit d'un cas d'urgence dans lequel cette action peut réduire le risque de dommage ou de blessure.



Voyant d'état de l'appareil



... Prêt à partir (GPS en fonctionnement).



... Système optique activé. GPS désactivé ou indisponible.



... Mode P-ATTI ou ATTI.



... Non connecté à la radiocommande.



... Avertissement de niveau de batterie faible.



... Avertissement de niveau de batterie critique.



— Erreur critique.



... Calibration du compas requise.

Caractéristiques techniques

● Appareil (modèle : T650A)

Poids	3,290 g (7,25 lb, avec deux batteries, sans nacelle ni caméra)
Diagonale (sans hélice)	605 mm (23,8 pouces, mode d'atterrissage)
Poids max. au décollage	4,250 g (9,37 lb)
Décollage max. au niveau de la mer	2,500 m (1,55 mile) ; 5,000 m (3,1 miles avec une hélice spéciale)
Temps de vol max.	Environ 25 min (avec Zenmuse X5S)
Angle d'inclinaison max.	Mode P : 35° (système optique avant activé : 25°) ; mode A : 35° ; mode S : 40°
Vitesse ascensionnelle max.	Mode P/Mode A : 5 m/s (16,4 pieds/s) ; mode S : 6 m/s (19,7 pieds/s)
Vitesse de descente max.	Verticale : 4 m/s (13,1 pieds/s) ; inclinée : 4 à 9 m/s (13,1 à 29,5 pieds/s)
Précision du vol stationnaire GPS	Verticale : ±0,5 m (1,64 pied) ou ±0,1 m (0,33 pied, système optique inférieur activé) Horizontale : ±1,5 m (4,92 pieds) ou ±0,3 m (0,98 pied, système optique inférieur activé)
Température de fonctionnement	-20 à 40 °C (-4 à 104 °F)

● Nacelle

Plage angulaire de vibration	±0,01°
Portée contrôlable	Angle vertical : -130° à +40° ; roulis : ±20° ; panoramique : ±320°
Vitesse contrôlable max.	Angle vertical : 180°/s ; roulis : 180°/s ; panoramique : 270°/s
Type d'interface	DGC2.0

● Système optique inférieur

Plage de vitesse	< 10 m/s (32,8 pieds/s) à 2 m (6,56 pieds) d'altitude
Plage d'altitude	< 10 m (32,8 pieds)
Portée	< 10 m (32,8 pieds)
Conditions d'utilisation	Surfaces régulières et bien éclairées (> 15 lux)
Portée du capteur à ultrasons	10 à 500 cm (0,33 à 16,4 pieds)
Conditions d'utilisation du capteur à ultrasons	Matériaux non absorbants, surface rigide (les tapis d'intérieur épais peuvent nuire à la performance)

● Système optique avant

Portée de détection d'obstacles	0,7 à 30 m (2,3 à 98,4 pieds)
Champ de vision	Horizontal : 60° ; vertical : 54°
Conditions d'utilisation	Surfaces régulières et bien éclairées (> 15 lux)

● Capteur infrarouge incliné vers le haut

Portée de détection d'obstacles	0 à 5 m (0 à 16,4 pieds)
Champ de vision	±5°
Conditions d'utilisation	Obstacles larges non réfléchissants de haute réflectivité (réflectivité > 10 %)

● Radiocommande

Fréquence de fonctionnement	2,400 à 2,483 GHz ; 5,725 à 5,825 GHz
Distance de transmission max.	2,4 GHz : 7 km (4,3 miles, FCC) ; 3,5 km (2,2 miles, CE) ; 4 km (2,5 miles, SRRC)
(espace dégagé, sans interférences)	5,8 GHz : 7 km (4,3 miles, FCC) ; 2 km (1,2 mile, CE) ; 5 km (3,1 miles, SRRC)
EIRP	2,4 GHz : 26 dbm (FCC) ; 17 dbm (CE) ; 20 dbm (SRRC) 5,8 GHz : 28 dbm (FCC) ; 14 dbm (CE) ; 20 dbm (SRRC)
Batterie	LiPo 2S 6,000 mAh
Puissance de sortie	9 W (hors alimentation pour appareil mobile)
Alimentation USB	iOS : 1 A, 5,2 V (max) ; Android : 1,5 A, 5,2 V (max)
Température de fonctionnement	-20 à 40 °C (-4 à 104 °F)

● Chargeur (modèle : IN2C180)

Voltage	26,1 V
Puissance nominale	180 W

● Batterie de Vol Intelligente (modèle : TB50 - 4 280 mAh - 22,8 V)

Capacité	4,280 mAh
Voltage	22,8 V
Type de batterie	LiPo 6S
Énergie	97,58 Wh
Poids net	515 g
Température de chargement	5 à 40 °C (41 à 104 °F)
Température de fonctionnement	-20 à 40 °C (-4 à 104 °F)
Puissance de charge max.	180 W

● Station de charge (modèle : IN2CH)

Tension d'entrée	26,1 V
Courant d'entrée	6,9 A



DJI incorporates HDMI™ technology.
The terms HDMI and HDMI High-Definition Multimedia Interface, and the HDMI Logo are trademarks or registered trademarks of HDMI Licensing LLC in the United States and other countries.

Téléchargez le manuel de l'utilisateur détaillé à l'adresse suivante :
www.dji.com/inspire-2

※ Ce contenu peut être modifié sans préavis.

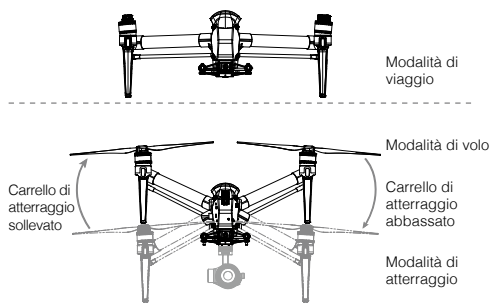
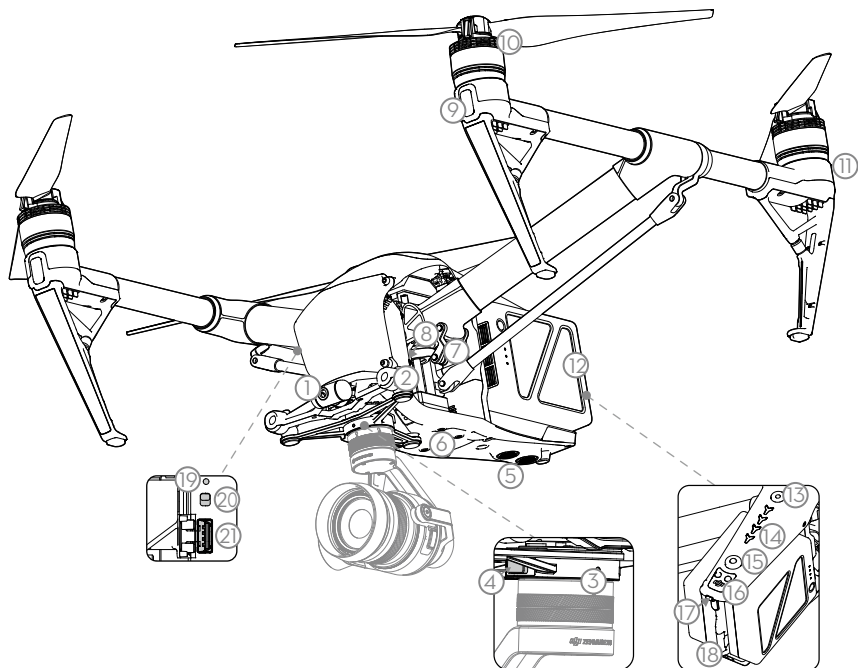
INSPIRE et DJI sont des marques commerciales de DJI.
Copyright © 2016 DJI Tous droits réservés.

Une création de DJI. Imprimé en Chine.

Inspire 2

INSPIRE™ 2 è un potente sistema aereo per la realizzazione di video con eccellenti caratteristiche di ridondanza, velocità e agilità per la massima affidabilità e nuove funzioni smart che semplificano l'esecuzione degli scatti più complessi. L'impiego di una cellula di nuovo design e di doppie batterie consente di ottenere tempi di volo fino a 25* minuti.

L'unità fotocamera è ora indipendente rispetto al processore delle immagini in modo da poter scegliere la combinazione perfetta di gimbal e fotocamera** per ogni scena. Questo significa che, indipendentemente dalla fotocamera scelta, si dispone sempre della stessa eccellente capacità di elaborazione e, con l'utilizzo di Zenmuse X5S, la possibilità di girare video RAW.



1. Fotocamera FPV
2. Sistema di visione in avanti
3. Connettore gimbal DJI™ V2.0 (DGC2.0)
4. Tasto per lo sgancio di fotocamera e gimbal
5. Sistema di visione verso il basso
6. Posizione di montaggio del dispositivo di prolunga
7. Meccanismo di trasformazione
8. Centro di controllo ed elaborazione (con slot per scheda micro-SD)
9. LED anteriori
10. Sistema di propulsione (con motori, eliche, ecc.)
11. LED posteriori
12. Batterie di volo intelligenti
13. Tasto di accensione
14. Indicatori del livello di carica della batteria
15. Tasto per la rimozione della batteria
16. Sensore a infrarossi rivolto verso l'alto
17. Indicatore di stato del velivolo
18. Slot CINESSD™ DJI***
19. Pulsante di collegamento
20. Interruttore modalità USB
21. Porta USB

* La durata massima di funzionamento è stata testata in laboratorio ed è indicata a semplice scopo di riferimento.

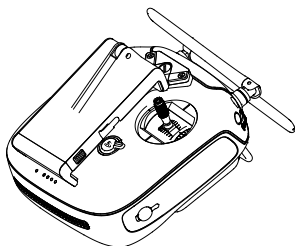
** Gimbal e fotocamera acquistati separatamente presso il negozio ufficiale online DJI.

*** Video lossless (nei formati CinemaDNG e ProRes) e scatti a raffica di fotografie RAW DNG saranno disponibili con l'utilizzo di CINESSD DJI. È possibile acquistare separatamente DJI CINESSD e DJI CINESSD STATION presso il negozio ufficiale online DJI.

Dispositivo di controllo remoto

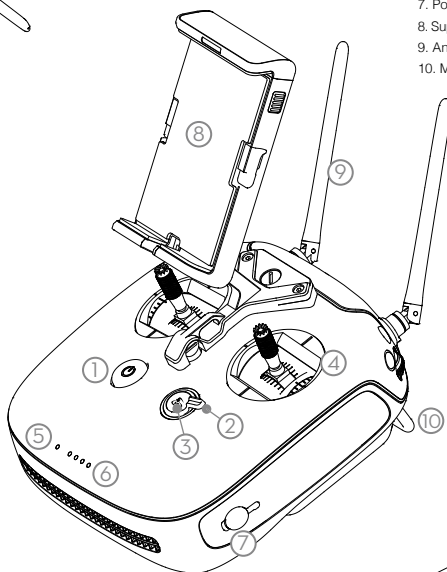
Il dispositivo di controllo remoto di Inspire 2 offre la tecnologia LIGHTBRIDGE™ di DJI per garantire una distanza di trasmissione massima di 7 km (4,3 miglia)*. Quando il velivolo si trova in volo, l'utente ha a disposizione una visione HD direttamente sull'app DJI GO™ 4 sul dispositivo abbinato per un'esperienza di volo precisa e responsabile. Quando è attiva la modalità doppio dispositivo di controllo remoto, ognuno dei due dispositivi di controllo remoto controlla separatamente il velivolo e la fotocamera a una distanza massima di 100 m.

Il massimo tempo di funzionamento della batteria litio-ione-polimero del dispositivo di controllo remoto è pari a circa quattro ore**.

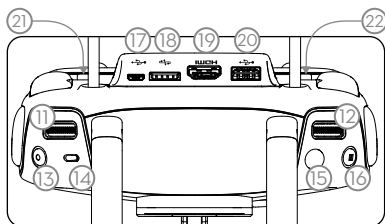


Ripiegato

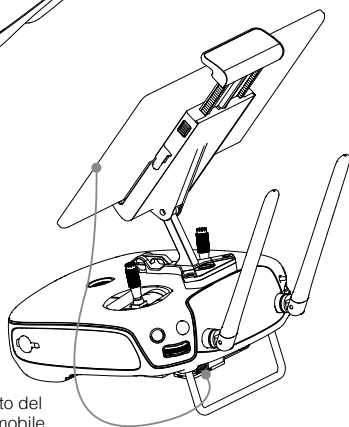
1. Tasto di accensione
2. Interruttore di trasformazione
3. Pulsante di ritorno alla posizione iniziale (RTH)
4. Levette di comando
5. Descrizione
6. LED di livello di carica batteria
7. Porta di alimentazione
8. Supporto per dispositivo mobile
9. Antenne
10. Manubrio



11. Selettore di controllo (gimbal/FPV)
12. Selettore delle impostazioni della videocamera
13. Pulsante di registrazione
14. Commutatore modalità di volo
15. Pulsante dell'otturatore
16. Tasto di messa in pausa
17. Porta micro-USB
18. CAN bus (porta estesa)
19. Porta A HDMI (per uscita video)
20. Porta USB (per il collegamento con dispositivo mobile)
21. Pulsante C1
22. Pulsante C2



Collegamento del dispositivo mobile



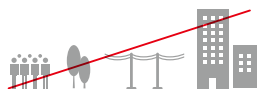
* Il dispositivo di controllo remoto è in grado di raggiungere la massima distanza di trasmissione (FCC) in una vasta area all'aperto, priva di interferenze elettromagnetiche e a un'altitudine di circa 120 metri (400 piedi).

** Il massimo tempo di funzionamento viene calcolato senza alimentare il dispositivo mobile esterno.

Informazioni di base

• Consigli per un utilizzo sicuro

DJI consiglia di utilizzare il velivolo in modo sicuro, responsabile e intelligente.



NON VOLARE in prossimità o sopra persone, alberi, linee elettriche o edifici.



NON VOLARE in caso di pioggia, neve, nebbia e venti con velocità superiori a 22 km/h o 10 m/s.



MONITORARE SEMPRE L'ALTITUDINE e volare sotto i 120 metri (400 piedi).



MANTENERE SEMPRE LA LINEA VISIVA

Evitare inoltre di volare dietro gli edifici o altri ostacoli che potrebbero impedire la vista.



È importante conoscere le linee guida di base di volo per la sicurezza dell'utente e di chi si trova nelle vicinanze.

Per ulteriori informazioni, fare riferimento alle limitazioni della responsabilità e alle direttive sulla sicurezza.



Zone interdette al volo

Per saperne di più:

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



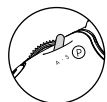
- Prestare particolare attenzione quando si fa volare il velivolo ad altezze elevate in quanto le prestazioni del velivolo possono essere compromesse. Si consiglia di utilizzare eliche progettate appositamente per far volare il dispositivo ad altezze elevate.
- La bussola e il GPS non funzionano nelle regioni polari. Il velivolo passerà automaticamente in modalità A e utilizzerà il sistema di visione per il posizionamento.

• Modalità di volo

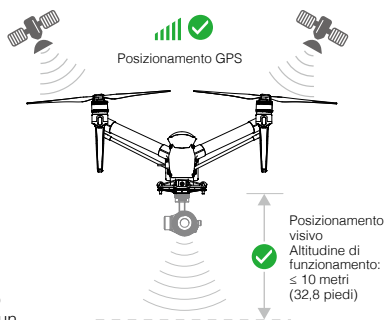
Modalità P (Posizionamento): la modalità P funziona meglio quando il segnale GPS è forte. Il velivolo utilizza il GPS e il sistema di visione per stabilizzarsi automaticamente, evitare gli ostacoli o seguire i movimenti di un determinato oggetto. In questa modalità sono disponibili funzioni avanzate quali TapFly™ e ActiveTrack™.

Modalità S (Sport): I valori in termini di guadagno della maneggevolezza del velivolo vengono regolati per migliorare la manovrabilità del velivolo in modalità S. In questa modalità il sistema di visione è disabilitato.

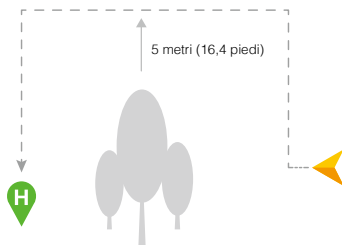
Modalità (assetto): Quando né il GPS né il sistema di visione sono disponibili, il velivolo controlla l'altitudine utilizzando esclusivamente il barometro per il posizionamento.



Spostare su "P" l'interruttore di modalità di volo sul dispositivo di controllo remoto e attendere un conteggio satellitare stabile prima del decollo.



- La modalità S e la modalità A devono essere abilitate nell'app DJI GO 4.
- Il sistema di visione verso il basso non funziona correttamente su superfici che non presentano variazioni di disegno, sull'acqua o in condizioni di scarsa illuminazione (< 15 lux).



• Ritorno alla posizione iniziale

È importante che il segnale GPS al momento del decollo sia intenso (l'icona GPS è seguita almeno da quattro barre) per consentire al velivolo di registrare la posizione iniziale. Il velivolo tornerà automaticamente alla posizione iniziale nei seguenti casi.

Smart RTH (RTH intelligente): Il pilota preme il pulsante RTH.

Low battery RTH (RTH con batteria quasi scarica): Il livello della batteria è basso o la batteria è quasi scarica.

Failsafe RTH: Il segnale del dispositivo di controllo remoto è stato perso.

Il velivolo riesce a rilevare gli ostacoli a una distanza massima di 300 metri, a evitarli automaticamente per poi tornare alla posizione iniziale.



Il sistema di visione in avanti funziona correttamente su superfici con disegno chiaro e illuminazione adeguata (lux > 15).

Utilizzo di Inspire 2

1. Scaricare l'app DJI GO 4

Cercare "DJI GO 4" sull'App Store o su Google Play e scaricare l'app sul dispositivo mobile.



App DJI GO 4

2. Guardare i tutorial

Guardare i tutorial sul sito Web www.dji.com o nell'app DJI GO 4.



Video tutorial



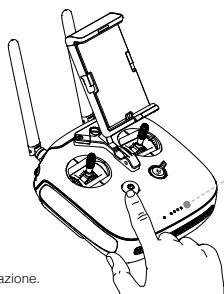
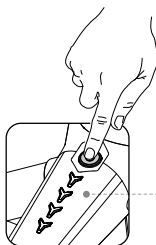
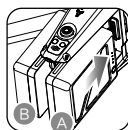
Per la prima attivazione sono necessari un account DJI e una connessione Internet.



DJI GO 4 supporta iOS 9 (o versioni successive) e Android 4.4 (o versioni successive).

3. Controllo dei livelli della batteria e accensione

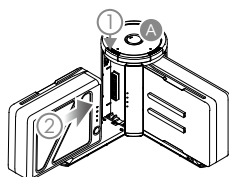
- Premere una volta per verificare il livello di carica della batteria.
- Premere due volte e tenere premuto per accendere/spegnere.



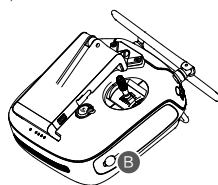
Utilizzare solo lo slot batteria A quando si utilizza una batteria per l'alimentazione.

4. Caricare le batterie

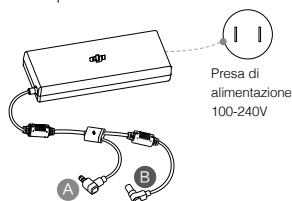
- Premere il tasto per lo sgancio e aprire il rispettivo coperchio della porta di carica.
- Per avviare il processo di carica, inserire la batteria di volo intelligente nella porta di carica.



Tempo di carica: 1,5 ore*



Tempo di carica: 3 ore*



Presa di alimentazione
100-240V

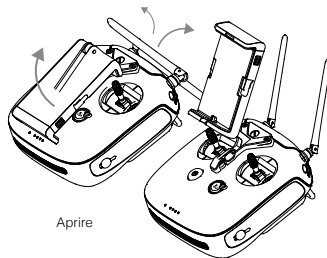


- La batteria di volo intelligente deve essere completamente carica prima del primo utilizzo. Assicurarsi di premere il tasto per lo sgancio sulla parte superiore dell'hub di carica quando si rimuove la batteria completamente carica.
- Utilizzare solo l'hub di carica e il caricabatterie ufficiale DJI per la batteria di volo intelligente e il dispositivo di controllo remoto.
- Al termine del processo di carica, le luci LED sulla batteria di volo intelligente si spegneranno e il LED sull'hub di carica diventerà verde.
- Spegnerne il dispositivo di controllo remoto prima di procedere alla carica. Quando la carica è completa, le luci LED sul dispositivo di controllo remoto si spegneranno.
- L'hub di carica emetterà un segnale acustico quando la batteria è completamente carica. È possibile attivare o disattivare il segnale acustico commutando l'interruttore posizionato sotto l'hub.
- Premere una volta il tasto sulla batteria per controllare il livello di carica.
- Installare la batteria sul velivolo e accenderlo. Se la temperatura della batteria è inferiore a 15 °C, questa aumenterà automaticamente per arrivare a mantenere una temperatura compresa tra 15 °C e 20 °C.
- Si consiglia di abbinare le batterie. Questa operazione può essere effettuata nell'app DJI GO 4. Assicurarsi di caricare e scaricare contemporaneamente tutte le coppie delle batterie per prolungare la durata e offrire così una migliore esperienza di volo.

*Caricabatterie in dotazione

5. Preparare il dispositivo di controllo remoto

Aprire il supporto per dispositivi mobili e le antenne.

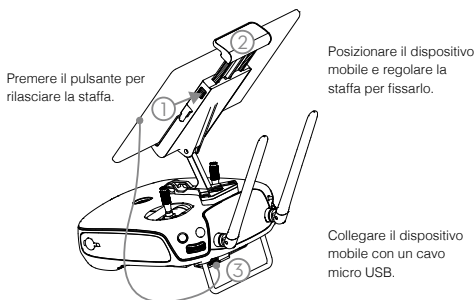


Doppio dispositivo di controllo remoto

È necessario collegare i dispositivi di controllo remoto Master (principale) e Slave (secondario).

Avviare l'app DJI GO 4 sul dispositivo di controllo remoto Master e accedere alla Visualizzazione fotocamera. Toccare la parte superiore dello schermo per visualizzare le impostazioni del dispositivo di controllo remoto Master. Impostare lo stato del dispositivo su "Master", quindi immettere la password di connessione desiderata.

Ripetere l'operazione per impostare lo stato del dispositivo di controllo remoto Slave (secondario) su "Slave". Quindi toccare "Search for Master RC" (Cerca dispositivo di controllo remoto principale) e collegarsi al dispositivo Master con la password preimpostata.



Premere il pulsante per rilasciare la staffa.

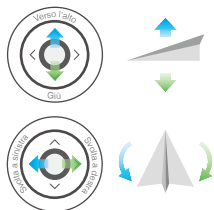
Collegare il dispositivo mobile con un cavo micro USB.

- Il supporto a doppia frequenza stabilizza ulteriormente il downlink video in HD. In Russia è disponibile solo la frequenza 2,4 G.
• NON utilizzare più di 3 velivoli nella stessa area (dimensioni equivalenti a quelle di un campo da calcio) per evitare interferenze nelle trasmissioni.

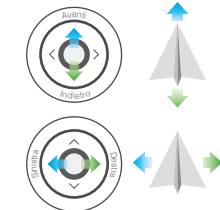
6. Controlli

La configurazione standard delle leve è impostata in modalità 2 (leva di accelerazione a sinistra). La levetta sinistra controlla l'altitudine e la direzione del velivolo. La levetta destra controlla i movimenti in avanti, all'indietro e laterali del velivolo. Per regolare la fotocamera FPV, premere il tasto C2 e ruotare il selettore.

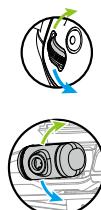
Leveretta di sinistra



Leveretta di destra



Comandi della fotocamera FPV



- È possibile modificare la configurazione delle leve nell'app DJI GO 4.



Indicatore di stato del dispositivo di controllo remoto (Remote Controller, RC)

● RC normale ma non collegato al velivolo.

● RC normale e collegato al velivolo.

● RC in modalità "Slave" e non collegato al velivolo.

● RC in modalità "Slave" e collegato al velivolo.

⚠ (B...) Errore dispositivo di controllo remoto / Avvertenza basso livello di carica della batteria.

⌚ (B—B...) Dispositivo di controllo remoto al minimo per 5 minuti.

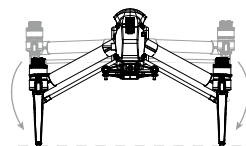
7. Preparare il velivolo



Inserire la coppia di batterie



Premere il tasto di accensione almeno cinque volte

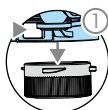


Portare il carrello di atterraggio in Modalità di atterraggio e accendere il velivolo

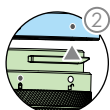


- Tenere le mani lontane dal meccanismo di trasformazione quando si distende il carrello di atterraggio.
- Se si preme il tasto di accensione almeno cinque volte è possibile che il velivolo passi nuovamente in modalità di viaggio.
- Assicurarsi di premere il tasto per lo sgancio della batteria quando si rimuove la batteria.

8. Montaggio del gimbal e della fotocamera



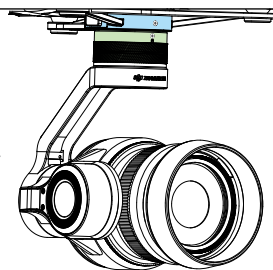
Premere il tasto per lo sgancio del gimbal per rimuovere il coperchio.



Allineare i puntini bianchi e rossi e inserire il gimbal.



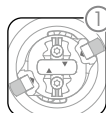
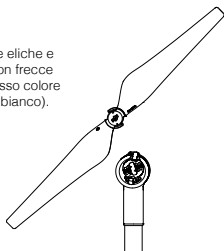
Ruotare il blocco del gimbal nella posizione di bloccaggio.



- Spegnerne sempre il velivolo prima di rimuovere il gimbal. Assicurarsi di rimuovere il gimbal prima di preparare il velivolo per la modalità di viaggio.
- Assicurarsi di premere il tasto per lo sgancio del gimbal quando si ruota il blocco del gimbal per rimuovere il gimbal e la fotocamera. Il blocco del gimbal deve essere ruotato completamente quando lo si rimuove per consentire la successiva installazione.

9. Prepararsi al decollo

Abbinare eliche e motori con frecce dello stesso colore (rosso o bianco).



Premere il perno di innesto e ruotare il blocco dell'elica fino a quando le frecce non sono allineate e si sente un clic.



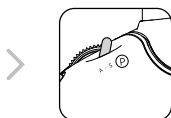
Assicurarsi di premere il perno di innesto prima di ruotare il blocco dell'elica.



Montare l'elica sul motore.



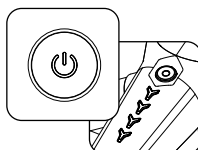
Ruotare nuovamente il blocco dell'elica fino a quando non si sente un clic.



Spostare l'interruttore di modalità di volo nella modalità P più sicura.



Collegare il dispositivo mobile.



Accendere il dispositivo di controllo remoto e il velivolo.



Avviare l'app DJI GO 4 e toccare GO FLY.

10. Volo

Pronto per la partenza (GPS)

Prima che il velivolo decolli, assicurarsi che la barra di stato del velivolo nell'app DJI GO 4 indichi "Ready to Go (GPS)" o "Ready to Go (Vision)" per i voli in ambienti chiusi.

Nell'applicazione DJI GO 4



Decollo automatico

Il velivolo decolla e si porta a un'altezza di 1,2 metri (4 piedi).



Atterraggio automatico

Il velivolo atterra verticalmente e spegne i motori.



Ritorno alla posizione iniziale (RTH)

Il velivolo torna al punto registrato come Home Point (Posizione iniziale). Toccare nuovamente il tasto per fermare la procedura.



Modalità di funzionamento del gimbal

Include Tracking Mode, Free Mode e Reset Mode.



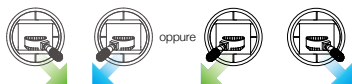
Ulteriori modalità di volo intelligenti

Toccare per utilizzare TapFly (Modalità P), ActiveTrack (Modalità P) e altro.



- Guardare il tutorial sull'applicazione DJI GO 4 o sul sito Web ufficiale DJI per ulteriori informazioni.
- Impostare sempre un'altitudine RTH adeguata prima del decollo. Per ulteriori informazioni, fare riferimento alle limitazioni di responsabilità e alle direttive sulla sicurezza.

Decollo manuale



Combinazione di comandi da leve per avviare/arrestare i motori



Levetta sinistra (lento) verso l'alto per decollare

Ritorno alla posizione iniziale (dispositivo di controllo remoto)



Omologo al pulsante RTH nell'app DJI GO 4. Il velivolo torna al punto registrato come Home Point (Posizione iniziale). Premere e tenere premuto per avviare la procedura di RTH. Premere di nuovo per annullare l'operazione.

Stabilire lo stato RTH in base al segnale acustico:

- 🔊 **Segnale acustico singolo...** Il velivolo non risponde alla richiesta di ritorno alla posizione iniziale.
- 🔊 **Doppio segnale acustico...** RTH in corso.



- Le eliche rotanti possono essere pericolose. NON avviare i motori quando vi sono persone nelle vicinanze.
- Tenere sempre le mani sul dispositivo di controllo remoto quando il motore è ancora acceso.
- Dopo l'atterraggio, spegnere prima il velivolo, quindi il dispositivo di controllo remoto.
- Decollare da una superficie piana in un ampio spazio aperto, con la parte posteriore del velivolo rivolta verso l'utente.
- Il carrello di atterraggio intelligente si solleva dopo il decollo e si dispiega al momento dell'atterraggio. L'utente può inoltre controllare manualmente il carrello di atterraggio attraverso l'interruttore di trasformazione.
- Il velivolo non potrà atterrare se il carrello di atterraggio non si abbassa.

Atterraggio manuale

- Assicurarsi che il carrello di atterraggio si sia abbassato prima dell'atterraggio.



Sollevare

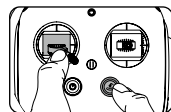


Abbassare

- Portare la levetta di sinistra (lento) verso il basso fino a quando il velivolo non tocca il terreno. Tenere premuto alcuni secondi per arrestare i motori.



Spegnere il motore durante il volo: Premere il tasto RTH premendo contemporaneamente la levetta di sinistra verso il basso all'interno dell'angolo e trattenere per 3 secondi. Arrestare i motori durante il volo solo in situazioni di emergenza e allo scopo di ridurre il rischio di danni o lesioni.



Indicatore di stato del velivolo



Ready to go (GPS in servizio).



Sistema di visione attivo, GPS disattivato o non disponibile.



Modalità P-ATTI o ATTI.



Non collegato al dispositivo di controllo remoto.



Avvertenza di basso livello di carica della batteria.



Avvertenza di batteria quasi scarica.



Errore critico.



Necessaria taratura della bussola.

Specifiche

● Velivolo (Modello: T650A)

Peso
Distanza diagonale (elica esclusa)
Peso massimo al decollo
Valore massimo del livello del mare al decollo
Massimo tempo di volo
Massimo angolo di inclinazione
Massima velocità di ascesa
Massima velocità di discesa
Accuratezza sospensione GPS

3290 g (7,25 libbre incluse due batterie, senza gimbal e fotocamera)
605 mm (23,8 pollici, Modalità di atterraggio)
4250 g (9,37 libbre)

2500 m (1,55 miglia); 5000 m (3,1 miglia con eliche progettate specificamente)
Circa 25 min (con Zenmuse X5S)
Modalità P: 35° (sistema di visione in avanti abilitato: 25°); Modalità A: 35°; Modalità S: 40°
Modalità P/Modalità A: 5 m/s (16,4 ft/s); Modalità S: 6 m/s (19,7 ft/s)
Verticale: 4 m/s (13,1 ft/s); Inclinazione: 4-9 m/s (13,1-29,5 ft/s)
Verticale: $\pm 0,5$ m (1,64 piedi) o $\pm 0,1$ m
(0,33 piedi, sistema di visione verso il basso abilitato)
Orizzontale: $\pm 1,5$ m (4,92 piedi) o $\pm 0,3$ m
(0,98 piedi, sistema di visione verso il basso abilitato)
Da -20 a 40 °C (da -4 a 104 °F)

Temperatura di funzionamento

● Gimbal

Intervallo delle vibrazioni angolari
Intervallo controllabile
Velocità massima controllabile
Tipo interfaccia

$\pm 0,01^\circ$
Beccheggio: Da -130° a +40°; Rollio: $\pm 20^\circ$; Rotazione orizzontale: $\pm 320^\circ$
Beccheggio: 180°/s; Rollio: 180°/s; Rotazione orizzontale: 270°/s
DGC2.0

● Sistema di visione verso il basso

Intervallo di velocità
Intervallo di altitudine
Intervallo di funzionamento
Ambiente di funzionamento
Intervallo di funzionamento del sensore a ultrasuoni
Ambiente di funzionamento del sensore a ultrasuoni

<10 m/s (32,8 ft/s) all'altezza di 2 m (6,56 piedi)
<10 m (32,8 piedi)
<10 m (32,8 piedi)
Superfici con chiaro disegno e adeguata illuminazione (> 15 lux)

10-500 cm (0,33-16,4 piedi)

Materiale non assorbente, superficie rigida
(eventuali superfici spesse in ambienti chiusi riducono le prestazioni)

● Sistema di visione in avanti

Intervallo di rilevamento degli ostacoli
FOV
Ambiente di funzionamento

0,7-30 m (2,3-98,4 piedi)
Orizzontale: 60°; Verticale: 54°
Superfici con chiaro disegno e adeguata illuminazione (> 15 lux)

● Sensore a infrarossi rivolto verso l'alto

Intervallo di rilevamento degli ostacoli
FOV
Intervallo di funzionamento

0-5 m (0-16,4 piedi)
 $\pm 5^\circ$
Ostacoli di grandi dimensioni non riflettenti di elevata riflettività (riflettività >10%)

● Dispositivo di controllo remoto

Frequenza di funzionamento
Massima distanza di trasmissione
(senza impedimenti né interferenze)
EIRP

2,400-2,483 GHz; 5,725-5,825 GHz
2,4 GHz: 7 km (4,3 miglia, FCC); 3,5 km (2,2 miglia, CE); 4 km (2,5 miglia, SRRC)
5,8 GHz: 7 km (4,3 miglia, FCC); 2 km (1,2 miglia, CE); 5 km (3,1 miglia, SRRC)
2,4 GHz: 26 dBm (FCC); 17 dBm (CE); 20 dBm (SRRC)
5,8 GHz: 28 dBm (FCC); 14 dBm (CE); 20 dBm (SRRC)
6000 mAh 2S LiPo
9 W (nessuna alimentazione per dispositivi mobili)
iOS: 1 A a 5,2 V (Max); Android: 1,5 A a 5,2 V (Max)
Da -20 a 40 °C (da -4 a 104 °F)

● Modalità di carica (Modello: IN2C180)

Tensione
Potenza nominale

26,1 V
180 W

● Batteria di volo intelligente (Modello: TB50-4280 mAh-22,8V)

Capacità
Tensione
Tipo di batteria
Energia
Peso netto
Temperatura di carica
Temperatura di funzionamento
Potenza massima di carica

4280 mAh
22,8 V
LiPo 6S
97,58 Wh
515 g
da 5 °C a 40 °C (da 41 °F a 104 °F)
Da -20 a 40 °C (da -4 a 104 °F)
180 W

● Hub di carica (Modello: IN2CH)

Tensione di entrata
Tensione di uscita

26,1 V
6,9 A



DJI incorporates HDMI™ technology.
The terms HDMI and HDMI High-Definition Multimedia Interface, and the HDMI Logo are trademarks or registered trademarks of HDMI Licensing LLC in the United States and other countries.

Manuale di istruzioni completo disponibile all'indirizzo:

www.dji.com/inspire-2

※ Questi contenuti sono soggetti a modifiche senza preavviso.

INSPIRE e DJI sono marchi registrati di DJI.

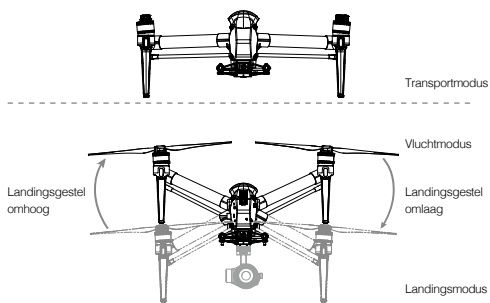
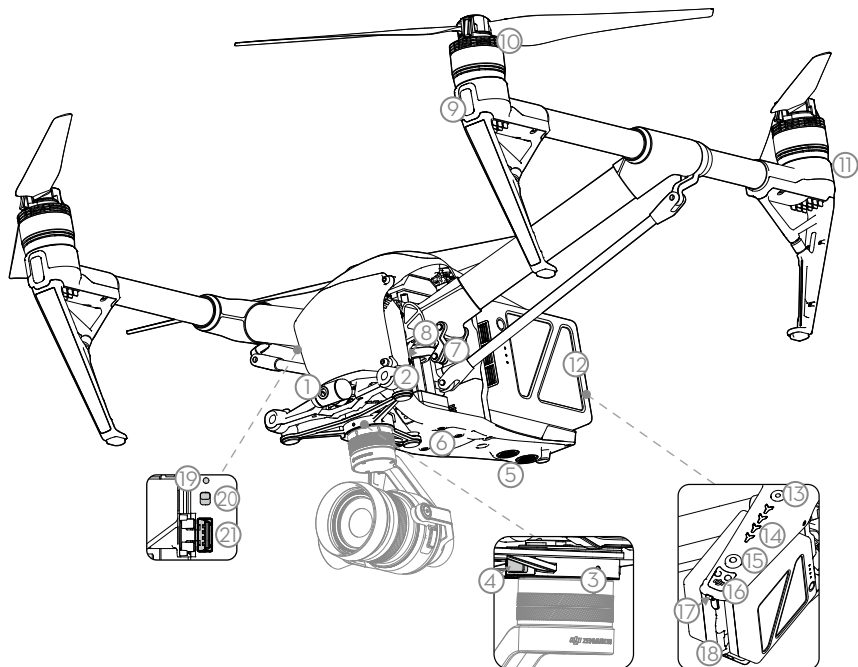
Copyright © 2016 DJI Tutti i diritti riservati.

Progettato da DJI. Stampato in Cina.

Inspire 2

De INSPIRE™ 2 is een krachtig systeem voor het maken van luchtopnames met ongeëvenaarde wendbaarheid en snelheid, met redundantiefuncties, functies voor een maximale betrouwbaarheid en nieuwe intelligente functies die het opnemen van complexe beelden eenvoudig maken. Het nieuwe luchtframe-ontwerp zorgt samen met de dubbele accu voor een langere vluchttijd tot 25* minuten.

De camera werkt nu onafhankelijk van de beeldprocessor, zodat je voor elke scène flexibel het perfecte gimbal- en camerasysteem** kunt kiezen. Welke camera je ook kiest, je beschikt altijd over dezelfde krachtige, ondersteunende processor. Wanneer je de Zenmuse X5S gebruikt, bestaat de mogelijkheid om RAW-video's op te nemen.



1. FPV-camera
2. Systeem zicht naar voren
3. DJI™ Gimbal Connector V2.0 (DGC2.0)
4. Ontkoppelingstoets gimbal en camera
5. Systeem zicht naar beneden
6. Montagepositie uitbreiding apparaat
7. Transformatiemechanisme
8. Regel- en controlecentrum (met Micro-SD-kaartsleuf)
9. Voorste leds
10. Aandrijfsysteem (met motoren, propellers etc.)
11. Achterste leds
12. Intelligent Flight Batteries
13. Aan-/uitknop
14. Indicatoren accu-niveau
15. Knop verwijderen accu
16. Naar boven gerichte infraroodsensor
17. Statusindicator drone
18. DJI CINESSD™-sleuf***
19. Koppelttoets
20. Schakelaar USB-modus
21. USB-poort

* De maximale bedrijfstijd is getest in een laboratoriumomgeving, alleen ter indicatie.

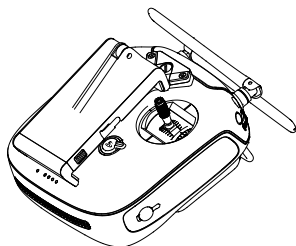
** Gimbal en camera worden afzonderlijk aangeschaft in de officiële DJI Online Store.

*** Bij het gebruik van DJI CINESSD zijn video-opnames zonder kwaliteitsverlies (in CinemaDNG- en ProRes-formaat), en DNG RAW seriefoto's mogelijk. Schaf de DJI CINESSD en het DJI CINESSD STATION afzonderlijk aan in de officiële DJI Online Store.

Afstandsbediening

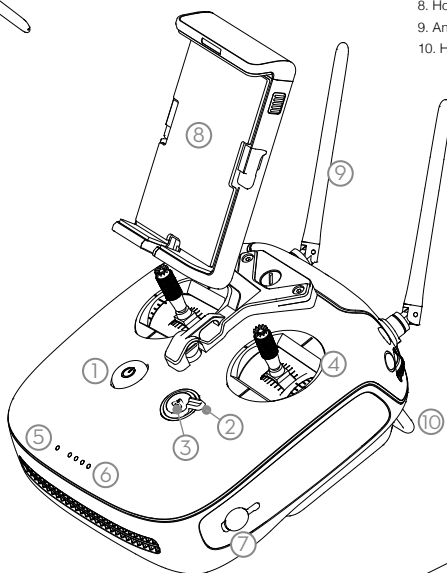
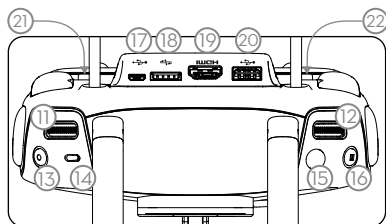
De afstandsbediening van de Inspire 2 is voorzien van LIGHTBRIDGE™-technologie van DJI voor een maximale overdrachtsafstand van 7 km (4,3 mijl)*. Tijdens het vliegen met de drone kun je via de DJI GO™ 4-app live HD-video beelden bekijken op het door jou aangesloten apparaat voor een nauwkeurige en responsieve vliegervaring. In de modus met dubbele afstandsbediening besturen de twee afstandsbedieningen afzonderlijk de drone en de camera. Ze mogen zich op maximaal 100 m van elkaar bevinden.

De maximale bedrijfstijd van de LiPo-accu van de afstandsbediening bedraagt ongeveer vier uur**.



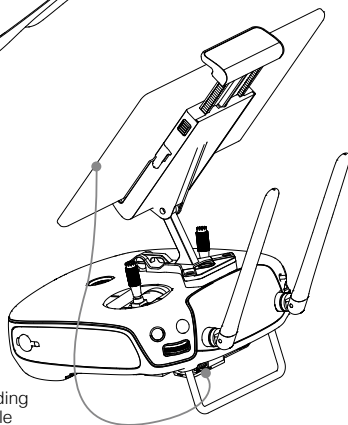
Ingeklapt

11. Regelknop (gimbal/FPV)
12. Camera-instellingen
13. Opnameknop
14. Vluchtmodus-schakelaar
15. Sluiterknop
16. Pauzeknop
17. Micro-USB-poort
18. CAN-bus (uitgebreide poort)
19. HDMI A-poort (voor video-uitgang)
20. USB-poort (voor verbinding met mobiel apparaat)
21. C1-knop
22. C2-knop



1. Aan-/uitknop
2. Transformatieschakelaar
3. Knop Return-to-Home (RTH)
4. Joysticks
5. Status-LED
6. Accuniveau-leds
7. Voedingspoort
8. Houder mobiel apparaat
9. Antennes
10. Handvat

Maak verbinding met je mobiele apparaat



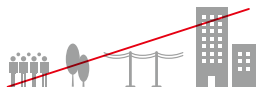
* De afstandsbediening kan de maximale overdrachtsafstand (FCC) bereiken in een grote open ruimte zonder elektromagnetische interferentie, en op een hoogte van circa 120 meter (400 feet).

** Maximale bedrijfstijd wordt getest zonder dat er voeding wordt geleverd voor het externe mobiele apparaat.

Basiskennis

• Vlieg veilig

DJI raadt je aan om veilig, verantwoordelijk en slim te vliegen.



Vlieg NIET naast of boven mensen of in de buurt van bomen, elektriciteitskabels of gebouwen.



BEWAAK DE VliegHOOGTE en vlieg altijd onder 400 feet (120 meter).



Het is van belang dat je de basisvluchtlijnen begrijpt zowel voor je eigen veiligheid als die van de mensen om je heen. Raadpleeg de disclaimer en veiligheidsrichtlijnen voor meer informatie.



Vlieg NIET bij regen, sneeuw, mist en windsnelheden hoger dan 10 m/s of 22 mph.



HOUD JE DRONE IN HET ZICHT en vermijd vliegen achter gebouwen of obstakels die je zicht blokkeren.



No-fly zones (gebieden met een vliegverbod)

Meer info:
<http://www.dji.com/flysafe>



- Wees voorzichtig bij het vliegen op grote hoogte, omdat de prestaties van de drone mogelijk afnemen. Voor het vliegen op grote hoogte wordt het gebruik van een speciaal ontworpen propeller aanbevolen.
- Het kompas en de GPS werken niet in poolgebieden. De drone zal automatisch omschakelen naar de A-modus en het Vision System gebruiken voor positiebepaling.

• Vluchtmodus

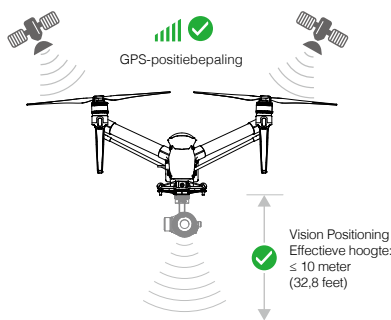
P-modus (Positionering): De P-modus werkt het beste wanneer het GPS-signaal sterk is. De drone maakt gebruik van het GPS en Vision System om zichzelf automatisch te stabiliseren, te navigeren tussen obstakels of een bewegend object te traceren. In deze modus zijn geavanceerde functies zoals TapFly™ en ActiveTrack™ ingeschakeld.

S-modus (Sport): Bovendien zijn de versterkingswaarden van de drone aangepast om de wendbaarheid van de drone te verhogen. Let op: het Vision System kan in deze modus niet worden gebruikt.

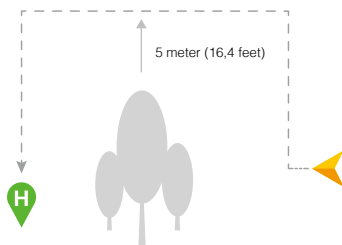
A-modus (Houding): Wanneer GPS en het Vision System niet beschikbaar zijn, gebruikt de drone alleen de barometer voor positionering om de hoogte te controleren.



Zet de schakelaar voor het wijzigen van de vluchtmodus in de stand P en wacht op een stabiel aantal satellieten vóórdat je de drone laat opstijgen.



- In de DJI GO 4-app moeten de S-modus en A-modus zijn ingeschakeld.
- Het neerwaartse Vision System werkt niet goed boven oppervlakken zonder variërende structuur, zoals boven water of bij te weinig licht (< 15 lux).



• Return-to-Home

Het is belangrijk om op te stijgen met een sterk GPS-signaal (GPS-pictogram wordt gevolgd door ten minste 4 balkjes), zodat het basispunt door de drone wordt vastgelegd. De drone keert in de volgende gevallen automatisch terug naar het basispunt.

Smart RTH: de piloot drukt op de RTH-knop.

Laag accuniveau RTH: het accuniveau is laag of zeer laag.

Uitvalbeveiligde RTH: signaal afstandsbediening is verloren.

De drone kan obstakels waarnemen op een afstand van maximaal 300 meter. Vervolgens gaat hij automatisch hoger vliegen om het obstakel te vermijden en vliegt naar het startpunt.



Het voorwaartse Vision System werkt goed boven oppervlakken met een duidelijke structuur en bij voldoende licht (lux > 15).

Inspire 2 gebruiken

1. Download de DJI GO 4-app

Zoek 'DJI GO 4' in de App Store of in Google Play en download de app naar je mobiele apparaat.



DJI GO 4-app

2. Bekijk de filmpjes met uitleg

Bekijk de filmpjes met uitleg op www.dji.com of in de DJI GO 4-app.



Filmpjes met uitleg



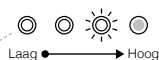
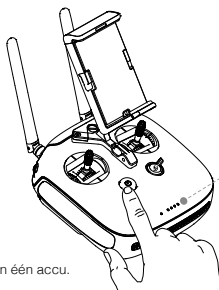
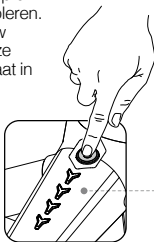
Eerste activering vereist een DJI-account en internetverbinding.



De DJI GO 4-app ondersteunt iOS 9 (of hoger) of Android 4.4 (of hoger).

3. Controleer het laadniveau van de accu en schakel het apparaat in

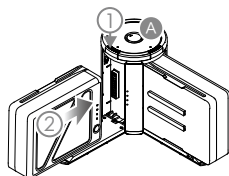
- Druk één keer op de knop om het accuniveau te controleren.
- Druk vervolgens opnieuw op de knop en houd deze ingedrukt om het apparaat in of uit te schakelen.



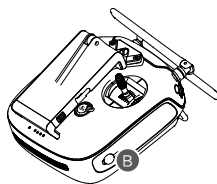
Gebruik accuport A alleen wanneer je voor de voeding gebruik maakt van één accu.

4. Laad de accu's op

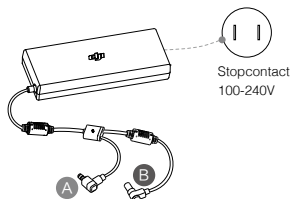
- Druk op de ontgrendelknop en open het klepje van de betreffende oplaadpoort.
- Plaats de Intelligent Flight Battery in de oplaadpoort om het opladen te starten.



Oplaadtijd: 1,5 uur*



Oplaadtijd: 3 uur*



Stopcontact
100-240V

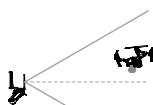


- De Intelligent Flight Battery moet vóór het eerste gebruik volledig zijn opgeladen. Zorg dat je op de ontgrendelknop bovenop de hub drukt, wanneer je de volledig opgeladen accu verwijdt.
- Gebruik uitsluitend de officiële DJI-oplader en Charging Hub voor je Intelligent Flight Battery en afstandsbediening.
- Zodra het opladen is voltooid, gaan de LED-lampjes op de Intelligent Flight Battery uit, terwijl de LED op de Charging Hub groen gaat branden.
- Schakel de afstandsbediening vóór het opladen uit. Wanneer het opladen voltooid is, gaan de LED-lampjes op de afstandsbediening uit.
- De Charging Hub produceert een akoestisch signaal wanneer de accu volledig is opgeladen. Het geluid kan worden in- en uitgeschakeld met de schakelaar onder de hub.
- Druk eenmaal op de knop op de accu om het laadniveau te controleren.
- Plaats de accu in de drone en schakel de drone in. Zodra de accutemperatuur lager wordt dan 15°C, zal deze automatisch worden opgeladen tot een temperatuur tussen 15-20 °C.
- Het koppelen van accu's is aanbevolen. Dit kan met behulp van de DJI GO 4-app. Zorg dat elk accupaar tegelijkertijd wordt opgeladen en ontladen om de levensduur van de accu's te verlengen en voor een betere vliegervaring.

* Meegeleverde lader

5. Voorbereiden van de afstandsbediening

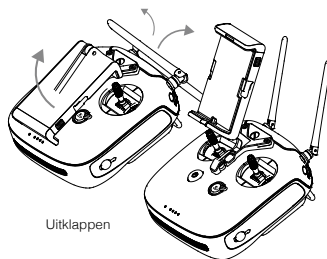
Klap de houder voor het mobiele apparaat en de antennes uit.



Optimaal zendbereik



Probeer de drone binnen het optimale zendbereik te houden. Als het signaal zwak is, pas je de antennes aan of laat je de drone dichterbij vliegen.

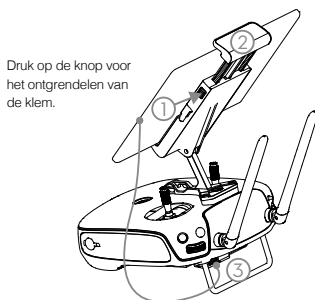


Dubbele afstandsbediening

Je moet de master- en slave-afstandsbedieningen aan elkaar koppelen.

Start de DJI GO 4-app op voor de master-afstandsbediening en open de Cameraweergave. Druk op bovenin het scherm om de instellingen van de afstandsbediening te wijzigen. Stel de status van de afstandsbediening in op 'master' en voer vervolgens het gewenste wachtwoord in.

Herhaal dit om de status van de slave-afstandsbediening in te stellen op 'slave'. Druk vervolgens op 'Master-afstandsbediening zoeken' en voer je voorinstelde wachtwoord in om verbinding te maken met de master-afstandsbediening.



Druk op de knop voor het ontgrendelen van de klem.

Plaats je mobiele apparaat en stel de klem in om het vast te zetten.

Sluit je mobiele apparaat aan met een Micro-USB-kabel.

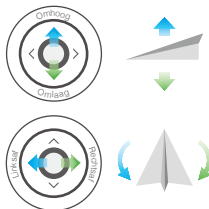


- Ondersteuning voor twee frequenties maakt de HD-videodownlink stabiel. Let op: in Rusland is alleen de 2,4G-frequentie beschikbaar.
- Vlieg niet met meer dan 3 drones in hetzelfde gebied (ter grootte van een voetbalveld) om transmissie-interferentie te voorkomen.

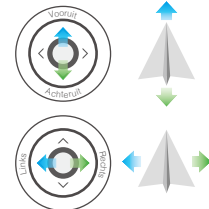
6. Bedieningselementen

De stickmodus staat standaard op modus 2 ingesteld (linker gasklep). Met de linkerjoystick regel je de hoogte en koers van de drone. Met de rechterjoystick kun je de drone vooruit, achteruit en zijwaarts bewegen. Druk op knop C2 en draai aan de regelknop om de FPV-camera aan te passen.

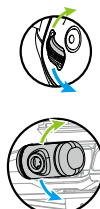
Linkerjoystick



Rechterjoystick



Bedieningselementen FPV-camera



Je kunt de instelling van de joystickmodus in de DJI GO-app wijzigen.



Statusindicator afstandsbediening

● Afstandsbediening normaal maar niet verbonden met drone.

● Afstandsbediening normaal en verbonden met drone.

● Afstandsbediening in slave-modus en niet verbonden met drone.

● Afstandsbediening in slave-modus en verbonden met drone.

⚠ (B...) Waarschuwing Low Battery (laag accuniveau) / fout afstandsbediening.

(B-B-...) Afstandsbediening 5 minuten niet bediend.

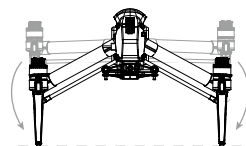
7. Voorbereiding van de drone



Plaats de twee accu's



Druk minimaal vijf keer op de aan/uit-knop

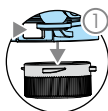


Klap het landingsgestel uit naar de landingsmodus en schakel in

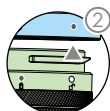


- Houd je handen uit de buurt van het transformatiemechanisme bij het uitklappen van het landingsgestel.
- Druk minimaal vijf keer op de aan/uit-knop om de drone weer in de vliegmodus te zetten.
- Zorg dat je vóór het verwijderen van de accu op de ontgrendelknop van de accu drukt.

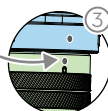
8. Gimbal en camera aanbrengen



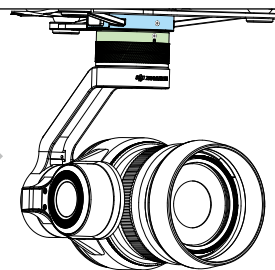
Druk op de ontkoppelingstoets van de gimbal om de kap te verwijderen.



Zorg dat de witte lijnen gelijk liggen met de rode punten en plaats de gimbal.



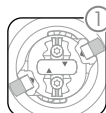
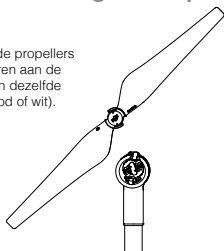
Draai de gimbalvergrendeling naar de vergrendelde stand.



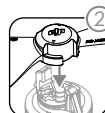
- Schakel de drone altijd uit voordat je de gimbal verwijdert. Zorg dat je de gimbal altijd verwijdert voordat je de drone in de Transportmodus zet.
- Zorg dat je de ontkoppelingstoets van de gimbal indrukt voordat je aan de gimbalvergrendeling draait om de gimbal en de camera te verwijderen. Bij het verwijderen van de gimbal moet de gimbal volledig worden geroteerd voor de volgende montage.

9. Voorbereiding voor opstijgen

Koppel de propellers en motoren aan de pijlen van dezelfde kleur (rood of wit).



Druk de inrichting naar beneden en draai net zolang aan de propellervergrendeling totdat de pijlen zijn uitgelijnd en je een klik hoort.



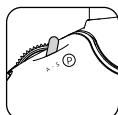
Breng de propeller aan op de motor.



Draai nogmaals aan de propellervergrendeling totdat je een klik hoort.



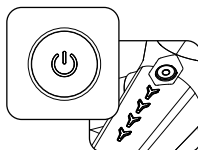
Zorg dat je de inrichting indrukt voordat je aan de propellervergrendeling draait.



Zet de vluchtmodusschakelaar in de veiligste P-modus.



Maak verbinding met je mobiele apparaat.



Schakel de afstandsbediening en de drone in.



Start de DJI GO 4-app en druk op GO FLY.

10. Vlucht

Ready to Go (GPS)

Zorg er vóór het opstijgen voor dat de Aircraft Status Bar in de DJI GO-app 'Ready to Go (GPS)' of 'Ready to Go (Vision)' aangeeft bij binnenshuis vliegen.

In de DJI GO 4-app



Automatisch opstijgen

De drone zal opstijgen en zweven op een hoogte van 1,2 meter (4 ft).



Automatisch landen

De drone zal verticaal landen en de motoren uitschakelen.



Return-to-Home (RTH)

Brengt de drone terug naar de basis. Tik opnieuw om de procedure te stoppen.



Werkmodi gimbal

Bevat volgmodus, vrije modus en resetmodus.



Meer Intelligent Flight-modi

Druk hierop om gebruik te maken van TapFly (P-modus), ActiveTrack (P-modus) en meer.

- ! Bekijk de uitleg in de DJI GO-app of op de officiële DJI-website voor meer informatie.
- ! Stel altijd een passende RTH-hoogte in vóór het opstijgen. Raadpleeg de disclaimer en veiligheidsrichtlijnen voor meer informatie.

Handmatig opstijgen



of



>



Combination Stick Command voor het starten/stoppen van de motoren

Linkerjoystick omhoog (langzaam) voor opstijgen



Terug-naar-basis (afstandsbediening)

Net als de RTH-knop in de DJI GO 4-app. Brengt de drone terug naar de basis.
Houd deze knop ingedrukt om de RTH-procedure te starten. Druk nogmaals hierop om te annuleren.

Stel de RTH-status vast aan de hand van de pieptoon:

♪ Enkele pieptoon... Verzoek om terug te keren, maar nog geen reactie van de drone ontvangen.

♪ Dubbele pieptoon... RTH wordt uitgevoerd.

- ! Draaiende propellers kunnen gevaarlijk zijn. Start de motoren NIET in krappe ruimten of wanneer er mensen in de buurt zijn.
- ! Houd je handen altijd op de afstandsbediening zolang de motor nog draait.
- ! Schakel de drone na het landen eerst uit voordat je de afstandsbediening uitschakelt.
- ! Laat de drone opstijgen vanaf een vlak oppervlak in een grote open ruimte, waarbij de achterkant van de drone naar je toe is gericht.
- ! Het intelligente landingsgestel wordt na het opstijgen automatisch ingeklapt en bij het landen automatisch uitgeklapt. Gebruikers kunnen het landingsgestel ook handmatig bedienen door middel van de transformatieschakelaar.
- ! De drone kan niet landen als het landingsgestel niet uitklapt.

Handmatige landing

1. Zorg ervoor dat het landingsgestel is neergelaten voordat je landt.



Stijgen

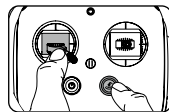


Dalen

2. Duw de linkerjoystick (langzaam) omhoog, totdat je bent geland. Wacht enkele seconden om de motoren uit te schakelen.



- ! Schakel de motor tijdens de vlucht uit: Druk op de RTH-knop en trek tegelijkertijd de linkerjoystick naar de onderste binnenhoek en houd deze 3 seconden vast. Schakel de motoren alleen tijdens de vlucht uit in noodsituaties wanneer dit de kans op schade of letsel verkleint.



Statusindicator drone



... Ready to go (GPS ingeschakeld).



... Vision System aan, GPS uitgeschakeld of niet beschikbaar.



... P-ATTI- of ATTI-modus.



... Niet verbonden met de afstandsbediening.



... Waarschuwing laag accuniveau.



... Waarschuwing zeer laag accuniveau.



... Kritieke fout.



... Kompaskalibratie vereist.

Specificaties

- **Drone (model: T650A)**
 - Gewicht 3290 g (7,25 lbs), inclusief twee accu's, zonder gimbal en camera
 - Diagonale afstand (exclusief propeller) 605 mm (23,8 inch, landingsmodus)
 - Max. gewicht bij opstijgen 4250 g (9,37 lbs)
 - Max. opstijghoogte boven zeeniveau 2500 m (1,55 mijl); 5000 m (3,1 mijl) met een speciaal ontworpen propeller
 - Max. vliegtijd circa 25 min. (met Zenmuse X5S)
 - Max. kantelhoek P-modus: 35° (voorwaarts Vision System ingeschakeld: 25°); A-modus: 35°; S-modus: 40°
 - Max. stijgsnelheid P-modus/A-modus: 5 m/s (16,4 ft/s); S-modus: 6 m/s (19,7 ft/s)
 - Max. daalsnelheid Verticaal: 4 m/s (13,1 ft/s); kanteling: 4-9 m/s (13,1-29,5 ft)
 - GPS-nauwkeurigheid stilhangen Verticaal: 0,5 m ($\pm 1,64$ feet) of 0,1 m ($\pm 0,33$ feet, neerwaarts Vision System ingeschakeld)
 - Bedrijfstemperatuur Horizontaal: 1,5 m ($\pm 4,92$ feet) of 0,3 m ($\pm 0,98$ feet, neerwaarts Vision System ingeschakeld)
 - 20° tot 40 °C (-4° tot 104 °F)
- **Gimbal**
 - Bereik torsietrillingen $\pm 0,01^\circ$
 - Controleerbaar bereik Vluuchthoogte: -130° tot +40°; Rollen: $\pm 20^\circ$; Pannen: $\pm 320^\circ$
 - Max. regelbare snelheid Helling: 180°/s; Rollen: 180°/s; Pannen: 270°/s
 - Interfacetype DGC2.0
- **Neerwaarts Vision System**
 - Snelheidsbereik <10 m/s (32,8 ft/s) bij een hoogte van 2 m (6,56 feet)
 - Hoogtebereik <10 m (32,8 feet)
 - Bedrijfsbereik <10 m (32,8 feet)
 - Gebruiksomgeving Oppervlakken met een duidelijke structuur en voldoende verlichting (>15 lux)
 - Werkingsbereik ultrasoonsensor 10-500 cm (0,33-16,4 feet)
 - Gebruiksomgeving ultrasoonsensor niet-absorberend materiaal, robuust oppervlak
 - (dik tapijt binnen zal leiden tot slechtere prestaties)
- **Voorwaarts Vision System**
 - Obstakeldetectiebereik 0,7 - 30 meter (2,3 - 98,4 feet)
 - FOV Horizontaal: 60°; Verticaal: 54°
 - Gebruiksomgeving Oppervlakken met een duidelijke structuur en voldoende verlichting (>15 lux)
- **Naar boven gerichte infraroodsensor**
 - Obstakeldetectiebereik 0 - 5 meter (0 - 16,4 feet)
 - FOV $\pm 5^\circ$
 - Gebruiksomgeving Grote, niet reflecterende obstakels of obstakels met een hoge reflectiviteit (reflectiviteit >10%)
- **Afstandsbediening**
 - Bedrijfsfrequentie 2,400-2,483 GHz; 5,725-5,825 GHz
 - Max. overdrachtsafstand 2,4 GHz: 7 km (4,3 mijl FCC); 3,5 km (2,2 mijl, CE); 4 km (2,5 mijl, SRRC)
 - (vrij van obstakels en interferentie) 5,8 GHz: 7 km (4,3 mijl, FCC); 2 km (1,2 mijl, CE); 5 km (3,1 mijl, SRRC)
 - EIRP 2,4 GHz: 26 dBm (FCC); 17 dBm (CE), 20 dBm (SRRC)
 - 5,8 GHz: 28 dBm (FCC); 14 dBm (CE), 20 dBm (SRRC)
 - Accu 6000 mAh 2S LiPo
 - Uitgangsvermogen 9 W (geen voeding voor mobiel apparaat)
 - USB-voeding iOS: 1 A @ 5,2 V (max); Android: 1,5 A @ 5,2 V (max)
 - Bedrijfstemperatuur -20° tot 40 °C (-4° tot 104 °F)
- **Oplader (model: IN2C180)**
 - Spanning 26,1 V
 - Nominaal vermogen 180 W
- **Intelligent Flight Battery (model: TB50-4280 mAh-22,8 V)**
 - Capaciteit 4280 mAh
 - Spanning 22,8 V
 - Accutype LiPo 6S
 - Energie 97,58 Wh
 - Nettogewicht 515 g
 - Oplaadtemperatuur 5° tot 40 °C (41° tot 104 °F)
 - Bedrijfstemperatuur -20° tot 40 °C (-4° tot 104 °F)
 - Max. oplaadvermogen 180 W
- **Charging Hub (model: IN2CH)**
 - Ingangsspanning 26,1 V
 - Ingangsstroom 6,9 A



DJI incorporates HDMI™ technology.
The terms HDMI and HDMI High-Definition Multimedia Interface, and the HDMI Logo are trademarks or registered trademarks of HDMI Licensing LLC in the United States and other countries.

Download de gedetailleerde gebruikershandleiding op:

www.dji.com/inspire-2

※ Deze inhoud kan zonder voorafgaande kennisgeving worden gewijzigd.

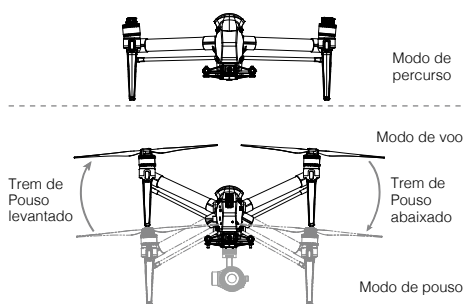
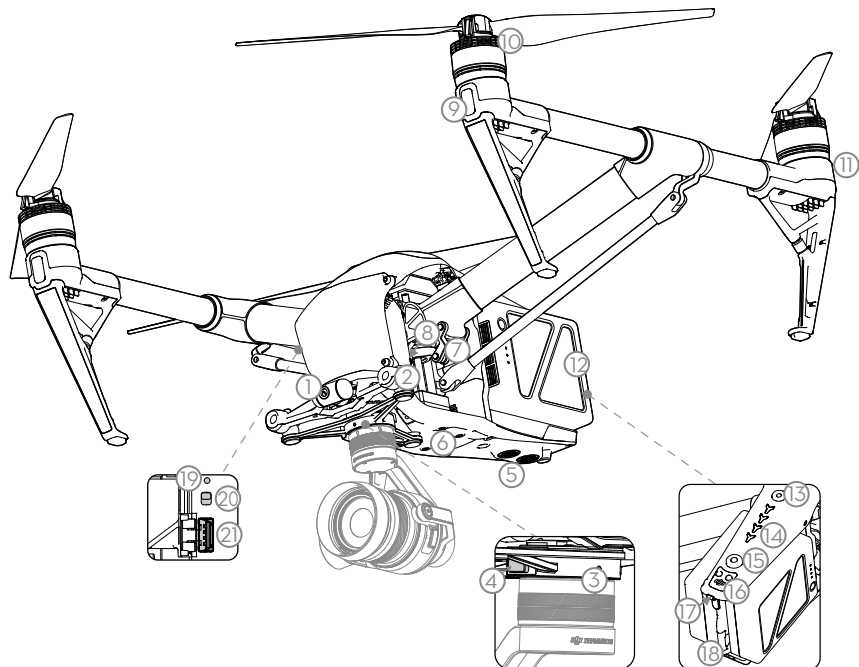
INSPIRE en DJI zijn handelsmerken van DJI.
Copyright © 2016 DJI Alle rechten voorbehouden.

Ontworpen door DJI. Gedrukt in China.

Inspire 2

O INSPIRE™ 2 é um poderoso sistema de produção de filmes aéreos com agilidade e velocidade de classe, recursos de redundância para máxima confiabilidade e novos recursos inteligentes que facilitam a captura de fotos complexas. Um novo design da fuselagem, juntamente com baterias duplas, aumentam o tempo de voo para 25* minutos.

A unidade de câmera agora é independente do processador de imagens para que você tenha a flexibilidade de escolher o estabilizador perfeito e o sistema de câmera** para cada uma de suas cenas. Isso significa que, independente da câmera que você escolher, você terá o mesmo processamento poderoso de suporte, e ao usar o Zenmuse X5S você poderá capturar vídeos RAW.



1. Câmera FPV
2. Sistema de visão frontal
3. Conector Estabilizador DJI™ V2.0 (DGC2.0)
4. Botão de desconexão do estabilizador e da câmera
5. Sistema de visão inferior
6. Posição de montagem estendida do dispositivo
7. Mecanismo de transformação
8. Centro de processamento e controle (com slot de cartão Micro SD)
9. LEDs dianteiros
10. Sistema de propulsão (com motores, pás, etc.)
11. LEDs traseiros
12. Baterias de voo inteligente
13. Botão liga/desliga
14. Indicadores de nível da bateria
15. Botão de remoção da bateria
16. Sensor de infravermelho para cima
17. Indicador de status do quadricóptero
18. Slot*** DJI CINESSD™
19. Botão de vinculação
20. Interruptor de modo USB
21. Entrada USB

* O tempo máximo de funcionamento é testado em ambiente de laboratório, apenas para sua referência.

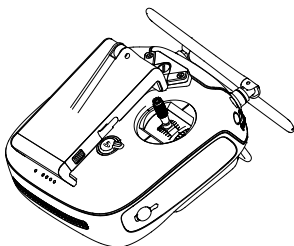
** Estabilizador e câmera adquiridos separadamente na loja on-line oficial DJI.

*** Vídeo lossless (em formato CinemaDNG e ProRes) e disparo sequencial de foto DNGRAW estarão disponíveis quando DJI CINESSD for utilizado. Adquirir o DJI CINESSD e o DJI CINESSD STATION separadamente na loja oficial on-line DJI.

Controle remoto

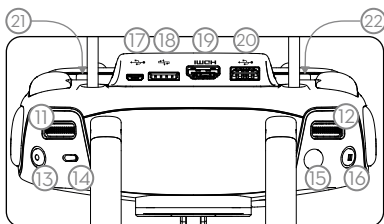
O controle remoto do inspire 2 apresenta a tecnologia LIGHTBRIDGE™ de DJI para uma distância máxima de transmissão de até 4,3 mi (7km)*. Durante o voo com o quadricóptero, você terá uma vista em HD ao vivo diretamente no aplicativo DJI GO™ 4 em seu dispositivo pareado para uma experiência de voo precisa e ágil. Quando estiver no modo de controle remoto duplo, cada um dos dois controles controla separadamente o quadricóptero e a câmera e pode estar até a 100m de distância.

O tempo de execução máximo da bateria LiPo do controle remoto é aproximadamente de quatro horas**.

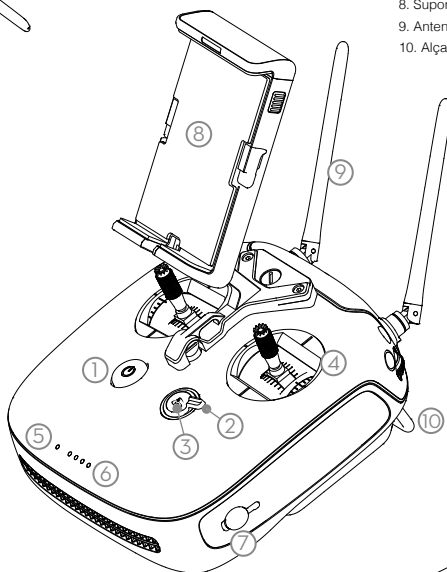


Dobrado

11. Botão giratório de controle (Estabilizador/FPV)
12. Botão giratório de configurações da câmera
13. Botão de gravação
14. Interruptor do modo de voo
15. Botão do obturador
16. Botão de pausa
17. Porta Micro USB
18. Porta estendida de rede CAN
19. Porta A de HDMI (para saída de vídeo)
20. Porta USB (para conexão de dispositivos móveis)
21. Botão C1
22. Botão C2



1. Botão liga/desliga
2. Seletor de transformação
3. Botão Return-to-Home (RTH)
4. Joysticks
5. LED de status
6. LEDs de nível de bateria
7. Entrada de alimentação
8. Suporte para dispositivo móvel
9. Antenas
10. Alça



Conecte seu dispositivo móvel

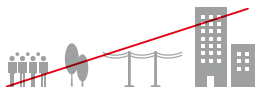
* O controle remoto é capaz de atingir sua distância máxima de transmissão em uma área aberta sem interferência eletromagnética e a uma altitude de aproximadamente 120 metros (400 pés).

** O tempo máximo de execução é testado sem fornecimento de energia externa para o dispositivo móvel externo.

Conhecimento básico

• Voe com segurança

A DJI pede que você aproveite seu voo de uma maneira segura, responsável e inteligente.



NÃO VOE próximo ou acima de pessoas, próximo a árvores, linhas de energia ou edifícios.



MONITORE SUA ALTITUDE e voe abaixo de 400 pés (120 metros).



É importante entender as diretrizes básicas de voo para sua segurança e daqueles a sua volta. Consulte a Isenção de Responsabilidade e as Diretrizes de Segurança para obter mais informações.



NÃO VOE sob chuva, neve, neblina e velocidades do vento acima de 22 mph ou 10 m/s.



MANTENHA O CAMPO DE VISÃO e evite voar atrás de edifícios ou de obstáculos que impeçam a sua visão.



Zonas de exclusão aérea

Saiba mais:
<http://www.dji.com/flysafe>



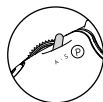
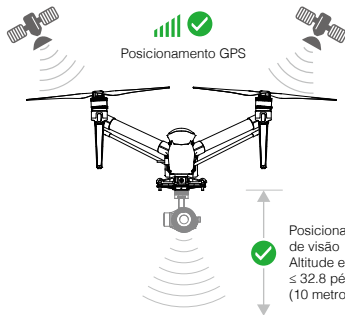
- Tenha muito cuidado ao voar em grandes altitudes, considerando que o quadricóptero pode diminuir o desempenho. É recomendável usar uma hélice especialmente projetada para voar em alta altitude.
- A bússola e o GPS não funcionarão em regiões polares. O quadricóptero alternará automaticamente para o modo A e usará o Vision System para posicionamento.

• Modo de voo

Modo P (Posicionamento): O modo P funciona melhor quando o sinal de GPS está forte. O quadricóptero utiliza o GPS e o Vision System para estabilizar-se automaticamente, navegar entre os obstáculos ou acompanhar um objeto em movimento. Recursos avançados, como Tapfly™ e ActiveTrack™, são ativados nesse modo.

S-Mode (Sport): Os valores de ganho de manuseio do quadricóptero são ajustados para melhorar a capacidade de manobra do quadricóptero no S-Mode. Observe que o Vision System é desativado nesse modo.

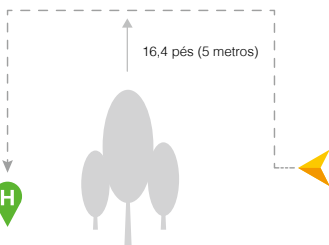
Modo A (Altitude): Quando nem o GPS nem o Vision System estiver disponível, o quadricóptero usará somente o barômetro no posicionamento para controlar a altitude.



Mude o seletor do modo de voo no controle remoto para "P" e aguarde uma contagem de satélite estável antes da decolagem.



- O S-mode e o A-mode devem ser ativados no aplicativo DJI GO 4.
- O Sistema de visão inferior não funcionará adequadamente sobre superfícies que não tenham variações de padrão, sobre água ou em condições de baixa luminosidade (< 15 lux).



• Return-to-Home

É importante decolar com um sinal de GPS forte (o ícone do GPS é seguido por pelo menos quatro barras) para garantir que o Ponto inicial seja registrado pelo quadricóptero. O quadricóptero retornará automaticamente para o Ponto inicial nos casos a seguir.

Smart RTH: O piloto pressiona o botão RTH.

RTH de bateria baixa: O nível da bateria está baixo ou criticamente baixo.

Failsafe RTH: Perda de sinal do controle remoto.

O quadricóptero pode detectar obstáculos a uma distância de até 300 metros, evitá-los e voar até o Ponto Inicial.



O Sistema de visão frontal funcionará corretamente em superfícies com um padrão claro e iluminação adequada (lux > 15).

Uso do Inspire 2

1. Download do aplicativo DJI GO 4

Pesquise "DJI GO 4" na App Store ou no Google Play e faça download do aplicativo para seu dispositivo móvel.



Aplicativo DJI GO 4

2. Assista aos vídeos tutoriais

Assista aos vídeos tutoriais em www.dji.com ou no aplicativo DJI GO 4.



Vídeos tutoriais



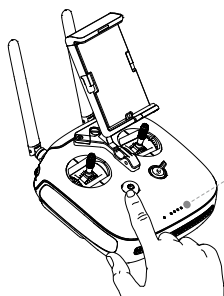
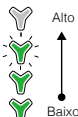
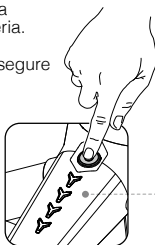
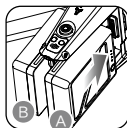
A ativação pela primeira vez requer sua conta DJI e conexão com a internet.



A DJI GO 4 é compatível com o iOS 9 (ou posterior) ou Android 4.4 (ou posterior).

3. Verifique os níveis da bateria e a energia

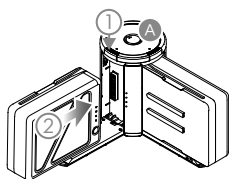
- Pressione uma vez para verificar o nível da bateria.
- Pressione uma vez; em seguida, novamente e segure para ligar/desligar.



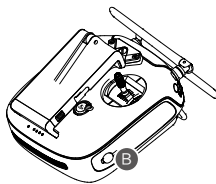
Use apenas um slot de bateria ao usar uma bateria para fornecer energia.

4. Carga das baterias

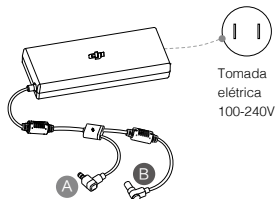
- Pressione o botão de liberação e abra a tampa da entrada de carga correspondente.
- Insira a Bateria de voo inteligente na entrada de carga para iniciar o carregamento.



Tempo de carregamento: 1,5 horas*



Tempo de carregamento: 3 horas*



Tomada elétrica 100-240V

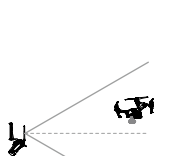


- A Bateria de voo inteligente deverá ser totalmente carregada antes do primeiro uso. Certifique-se de pressionar o botão de liberação na parte superior do ponto de carregamento ao remover a bateria totalmente carregada.
- Use apenas o carregador oficial DJI e o Ponto de carregamento com sua Bateria de voo inteligente e com o controle remoto.
- Quando o carregamento estiver concluído, as luzes de LED na Bateria de voo inteligente serão desligadas, e o LED no Ponto de Carregamento acenderá na cor verde.
- Desligue o controle remoto antes de carregar. Quando o carregamento estiver concluído, as luzes de LED na Bateria de voo inteligente e no controle remoto serão desligadas.
- O Ponto de Carregamento emitirá um sinal quando a bateria estiver totalmente carregada. O som pode ser ativado ou desativado alternando o interruptor abaixo do ponto de carregamento.
- Pressione o botão na bateria uma vez para verificar o nível da bateria.
- Instale a bateria no quadricóptero e ligue. Se a temperatura da bateria estiver abaixo de 15°C, ela aquecerá automaticamente para manter a temperatura entre 15 e 20°C.
- São recomendadas baterias de emparelhamento. Isso pode ser feito no aplicativo DJI GO 4. Certifique-se de que cada par de baterias seja carregado e descarregado simultaneamente para prolongar sua vida útil e para uma melhor experiência de voo.

* Carregador fornecido

5. Preparo do controle remoto

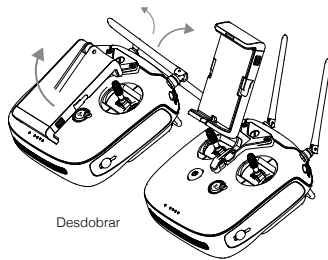
Desdobre o suporte para dispositivo móvel e as antenas.



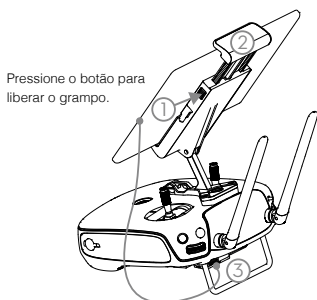
Faixa de transmissão ideal



Tente manter o quadricóptero dentro da faixa de transmissão ideal. Se o sinal estiver fraco, ajuste as antenas ou voe próximo do quadricóptero.



Desdobrar



Pressione o botão para liberar o grampo.

Coloque seu dispositivo móvel e ajuste o grampo para prendê-lo.

Conecte seu dispositivo móvel com um cabo Micro USB.

Controles remotos duplos

Você deve conectar os controles remotos Mestre e Escravo.

Em relação ao RC Mestre, execute o aplicativo DJI GO 4 e entre na visualização da câmera. Toque na parte superior da tela para inserir as Configurações do RC. Defina o status do RC como "Master" e digite a senha de conexão desejada.

Repita para definir o status do RC como "Slave". Em seguida, toque em Search for Master RC e conecte-o ao RC Mestre com a sua senha predefinida.

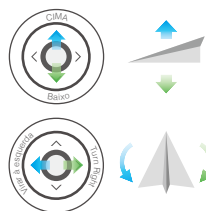


- A compatibilidade com frequência dupla torna o downlink de vídeo HD mais estável. Observe que as regiões russas têm apenas a frequência de 2,4G.
- NÃO opere mais de 3 quadricópteros dentro da mesma área (tamanho equivalente a um campo de futebol), para evitar interferência na transmissão.

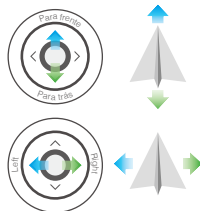
6. Controles

O modo da haste é definido para o Modo 2 por padrão (acelerador na mão esquerda). A haste esquerda controla a elevação e a direção do quadricóptero. A haste direita controla os movimentos do quadricóptero para frente, para trás e para os lados. Para ajustar a câmera FPV, pressione o botão C2 e gire o botão de controle.

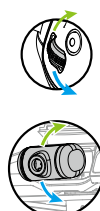
Joystick esquerdo



Joystick direito



Controles da câmera FPV



É possível alterar o modo das hastes no aplicativo DJI GO 4.



Indicador de status do controle remoto

● RC normal, mas não conectado ao quadricóptero.

● RC normal e conectado ao quadricóptero.

● RC em Modo Escravo e não conectado ao quadricóptero.

● RC em Modo Escravo e conectado ao quadricóptero.

☀ (B...) Aviso de bateria fraca / erro do RC.

(B—B...) RC ocioso por 5 minutos.

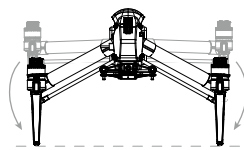
7. Prepare o quadricóptero



Insira o par de baterias



Pressione o botão Power um mínimo de cinco vezes

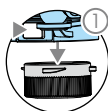


Desdobre o trem de pouso para o Modo de Pouso e ligue.

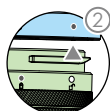


- Mantenha suas mãos longe do mecanismo de transformação ao desdobrar o trem de pouso.
- Pressionar o botão Power pelo menos cinco vezes pode colocar o quadricóptero no modo de percurso novamente.
- Certifique-se de pressionar o botão Remover da bateria ao removê-la.

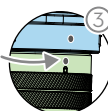
8. Monte o estabilizador e a câmera



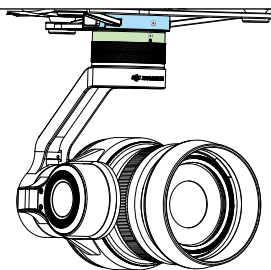
Pressione o botão de desconexão do estabilizador para remover a tampa.



Alinhe os pontos brancos e vermelhos e insira o estabilizador.



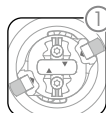
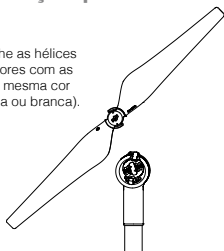
Gire a trava do estabilizador para a posição travada.



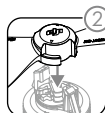
- Sempre desligue o quadricóptero antes de remover o estabilizador. Certifique-se de remover o estabilizador antes de transformar o quadricóptero para o Modo de Percurso.
- Certifique-se de pressionar o botão de desconexão do estabilizador ao girar sua trava para remover o estabilizador e a câmera. A trava do estabilizador deve ser girada por completo ao remover a suspensão para a próxima instalação.

9. Preparação para a decolagem

Emparelhe as hélices e os motores com as setas da mesma cor (vermelha ou branca).



Pressione a mola e gire a trava da hélice até que as setas fiquem alinhadas e você ouça um clique.



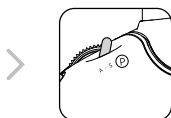
Encaixe a hélice no motor.



Novamente, gire a trava da hélice até ouvir um clique.



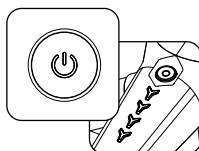
Certifique-se de pressionar a mola antes de girar a trava da hélice..



Mude o seletor de modo de voo para o modo mais seguro P-Mode.



Conecte o seu dispositivo móvel.



Ligue o controle remoto e o quadricóptero.



Iniciar o aplicativo DJI GO 4 toque em GO FLY.

10. Voo

Ready to Go (GPS)

Antes de decolar, certifique-se de que a barra de status do quadricóptero no aplicativo DJI GO 4 indique "Ready to Go (GPS)" ou "Ready to Go (Vision)" quando estiver pilotando em ambientes internos.

No aplicativo DJI GO 4:



Decolagem automática

O quadricóptero irá decolar e pairar a uma altitude de 4 pés (1,2 metros).



Pouso automático

O quadricóptero pousará verticalmente e desligará os motores.



Return-to-Home (RTH)

Traz o quadricóptero de volta para o Ponto inicial. Toque novamente para interromper o procedimento.



Modos de funcionamento do estabilizador

Inclui Modo de Rastreamento, Modo Free e Modo de Redefinição.

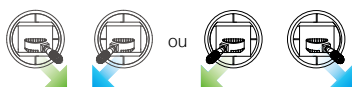


Mais modos de voo inteligente

Toque para usar o TapFly (modo P), ActiveTrack, (modo P) e muito mais.

- Assista ao tutorial no aplicativo DJI GO 4 ou no site oficial da DJI para saber mais.
- Configure sempre uma altitude RTH adequada antes de decolar. Consulte a isenção e as Diretrizes de segurança para obter mais detalhes.

Decolagem manual



Comando Bastão de combinação para ligar/desligar os motores



Mova (lentamente) o joystick para cima para decolar

Return-to-Home (RTH)



Igual ao botão RTH no aplicativo DJI GO 4. Traz o quadricóptero de volta para o Ponto inicial. Pressione e segure para iniciar o procedimento de RTH. Pressione novamente para cancelar.

Determinar o status de RTH pelo som:

- Bipe único...** Solicitação de retorno, mas não recebeu a resposta do quadricóptero ainda.
- Bipe duplo...** RTH em andamento.

- Quando estão girando, as hélices podem ser perigosas. NÃO ligue os motores em áreas estreitas quando houver pessoas próximas.
- Mantenha sempre as mãos no controle remoto enquanto o motor ainda estiver girando.
- Após o pouso, desligue o quadricóptero antes de desligar o controle remoto.
- Decole a partir de uma superfície plana em um espaço aberto amplo, com a parte traseira do quadricóptero voltada para a sua direção.
- O trem de pouso inteligente levantará automaticamente após a decolagem e baixará no momento do pouso. Os usuários também podem controlar o trem de pouso manualmente através do seletor de transformação.
- O quadricóptero não conseguirá pousar se o trem de pouso não abaixar.

Pouso manual

1. Certifique-se de o trem de pouso seja abaixado antes de aterrissar.



Levantar

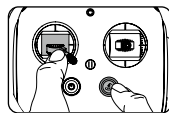


Abaixar

2. Mova (lentamente) a haste para baixo até tocar o chão. Segure por alguns segundos para parar os motores.



- Parada do motor em pleno voo:** Pressione o botão RTH ao mesmo tempo que puxa a haste esquerda para o canto interno inferior e segure por 3 segundos. Para diminuir o risco de danos ou ferimentos, só faça a parada dos motores em pleno voo em caso de situações de emergência.



Indicador de status do quadricóptero



Pronto para sair (GPS funcionando).



No GPS, o Vision System está desligado ou não está disponível.



Modo P-ATTI ou ATTI.



Não conectado ao controle remoto.



Aviso de bateria baixa.



Aviso de bateria extremamente baixa



Erro crítico.



Necessário calibrar a bússola.

Especificações

● Quadricóptero (Modelo: T650A)

Peso	7,25 lbs (3.290 g, incluindo duas baterias, sem o estabilizador e a câmera)
Distância diagonal (sem hélice)	23,8 pol (605 mm, Modo de Pouso)
Peso máximo de decolagem	9,37 lbs (4250 g)
Nível máximo do mar para decolagem	1,55 mi (2500 m); 3,1 mi (5000 m com hélice especialmente projetada)
Tempo máximo de Voo	aprox. 25 min (com Zenmuse X55)
Ângulo de inclinação máximo	Modo P: 35° (Sistema de visão frontal ativado: 25°); modo A: 35°; modo S: 40°
Velocidade máx. de subida	modo P/ modo A: 5 m/s (16,4 pés/s) no modo S: 6 m (19,7 pés)
Velocidade máx. de descida	Vertical: 4 m (13,1 pés) Inclinação: 4-9m/s (13,1-29,5 pés/s)
A precisão de planagem do GPS	Vertical: ±0,5m (1,64 pés) ou ±0,1m (0,33 pés, Sistema de visão inferior)
	Horizontal: ±1,5 m (4,92 pés) ou ±0,3 m (0,98 pés, Sistema de visão inferior ativado)
Temperatura operacional	-4° a 104° F (-20° a 40° C)

● Estabilizador

Amplitude de vibração angular	±0,01°
Faixa controlável	Inclinação: -130° a +40°; Rotação: ±20°; Panorâmica: ±320°
Velocidade máx. de controle	Inclinação: 180°/s; Rotação: 180°/s; Panorâmica: 270°/s
Tipo de interface	DGC2.0

● Sistema de visão inferior

Faixa de velocidade	<32,8 pés/s (10 m/s) na altura de 6,56 pés (2 m)
Faixa de altitude	<32,8 pés (10 m)
Faixa operacional	<32,8 pés (10 m)
Ambiente operacional	Superfícies com padrão claro e bastante iluminadas (lux > 15)
Faixa de operação do sensor ultrassônico	0,33-16,4 pés (de 10 a 500 cm)
Ambiente operacional do sensor ultrassônico	Material não absorvente, superfície rígida (tapete grosso interno diminuirá o desempenho)

● Sistema de visão frontal

Faixa de detecção de obstáculos	2,3-98,4 pés (0,7-30 m)
FOV	Horizontal: 60°; Vertical: 54°
Ambiente operacional	Superfícies com padrão claro e bastante iluminadas (lux > 15)

● Sensor de infravermelho para cima

Alcance de detecção de obstáculo	0-16,4 pés (5 m)
FOV	±5°
Ambiente operacional	Obstáculos grandes não-reflexivos de alta refletividade (refletividade>10%)

● Controle remoto

Frequência operacional	2,400-2,483 GHz; 5,725-5,825 GHz
Distância máxima de transmissão (sem obstrução, livre de interferências)	2,4 GHz: 7 km (4,3 milhas, FCC); 3,5 km (2,2 milhas, CE); 4 km (2,5 milhas, SRRC)
EIRP	5,8 GHz: 7 km (4,3 milhas, FCC); 2 km (1,2 milhas, CE); 5 km (1,1 milhas, SRRC)
	2,4 GHz: 26 dBm (FCC); 17 dBm (CE); 20 dBm (SRRC)
	5,8 GHz: 28 dBm (FCC); 14 dBm (CE); 20 dBm (SRRC)
Bateria	6000mAh 2S LiPo
Potência de saída	9 W (Sem fonte de alimentação para dispositivo móvel)
Fonte de alimentação USB	iOS: 1 A @ 5,2 V (máx.); Android: 1,5 A @ 5,2 V (máx.)
Temperatura operacional	-4° a 104° F (-20° a 40° C)

● Carregador (Modelo: IN2C180)

Tensão	26,1 V
Potência nominal	180 W

● Bateria de voo inteligente (Modelo: TB50-4280mAh-22.8V)

Capacidade	4280 mAh
Tensão	22,8 V
Tipo de bateria	LiPo 6S
Energia	97,58 Wh
Peso líquido	515 g
Temperatura de carregamento	41° a 104° F (5° a 40° C)
Temperatura operacional	-4° a 104° F (-20° a 40° C)
Potência máx. de carga	180 W

● Ponto de carregamento (Modelo: IN2CH)

Tensão de entrada	26,1 V
Corrente de entrada	6,9 A



DJI incorporates HDMI™ technology.
The terms HDMI and HDMI High-Definition Multimedia Interface, and the HDMI Logo are trademarks or registered trademarks of HDMI Licensing LLC in the United States and other countries.

Faça o download do manual do usuário detalhado em:

www.dji.com/inspire-2

※ Este conteúdo está sujeito a alterações sem prévio aviso.

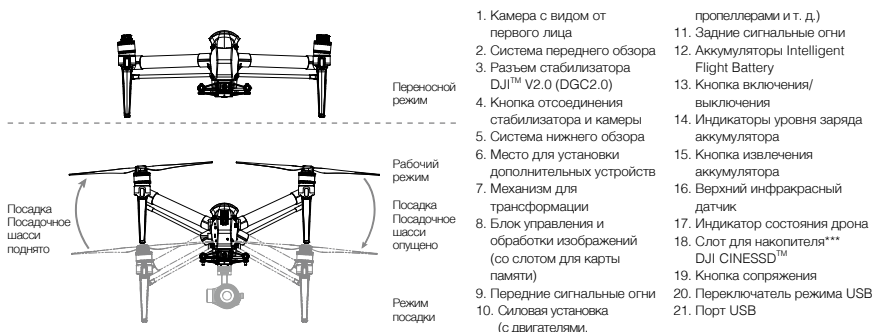
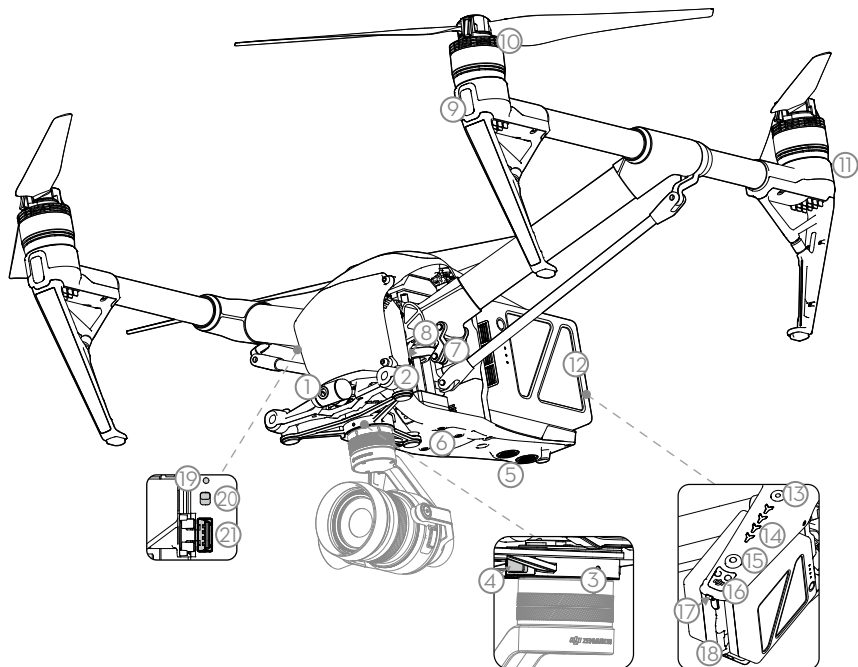
INSPIRE e DJI são marcas registradas da DJI.
Copyright © 2016 DJI Todos os direitos reservados.

Criado pela DJI. Impresso na China.

Inspire 2

INSPIRE™ 2 представляет собой мощный летательный аппарат для съемки фильмов с лучшими показателями маневренности и скорости в своем классе, оснащенный резервными функциями для максимальной надежности, а также новыми интеллектуальными функциями, упрощающими выполнение сложной съемки. Новая конструкция корпуса с двумя аккумуляторами увеличивает время полета до 25* минут.

Процессор обработки изображений перенесен в корпус дрона, что дает вам возможность выбрать идеальное сочетание стабилизатора и камеры** для каждой съемки. Это значит, что, независимо от выбранной камеры, у вас всегда будет мощный процессор для обработки изображений, а при использовании Zenmuse X5S — возможность съемки видео в формате RAW.



* Максимальное время работы было измерено в лабораторных условиях и приводится исключительно в справочных целях. Эксплуатационные показатели могут меняться в зависимости от условий использования.

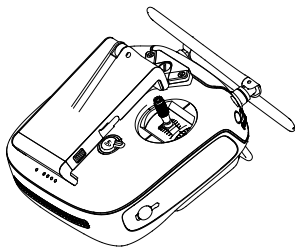
** Стабилизатор и камера продаются отдельно в официальном интернет-магазине DJI.

*** Видео (в форматах CinemaDNG и ProRes) и фото после серийной съемки DNG RAW будут доступны без потерь качества при использовании DJI CINESSD. DJI CINESSD и DJI CINESSD STATION продаются отдельно в официальном интернет-магазине DJI.

Пульт дистанционного управления

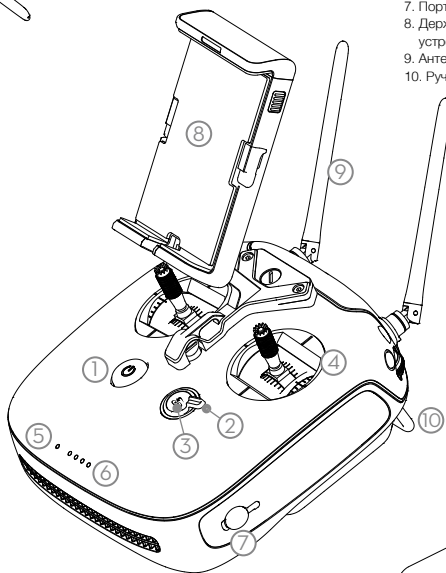
Пульт дистанционного управления Inspire 2 использует технологию DJI LIGHTBRIDGE™, обеспечивая максимальное расстояние передачи сигнала — до 7 км (4,3 мили)*. Во время выполнения полета у вас есть возможность просматривать изображение высокого качества в режиме реального времени с помощью приложения DJI GO™ 4 на подключенном мобильном устройстве. При работе с двумя пультами дистанционного управления один из пультов управляет дроном, а второй — камерой. При этом они могут находиться на расстоянии до 100 м друг от друга.

Максимальное время работы литий-полимерного аккумулятора пульта составляет приблизительно четыре часа**.

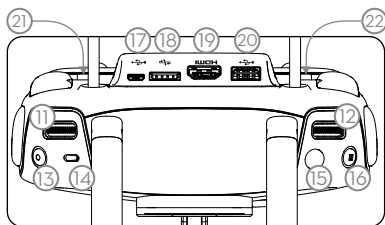


В сложенном состоянии

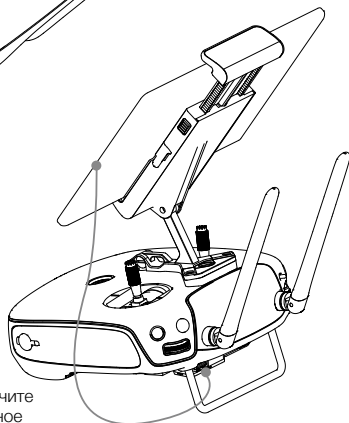
1. Кнопка включения/выключения
2. Рычаг трансформации
3. Кнопка возврата в домашнюю точку (Return to Home (RTH))
4. Джойстики
5. Светодиодный индикатор состояния
6. Светодиодные индикаторы уровня заряда аккумулятора
7. Порт питания
8. Держатель мобильного устройства
9. Антенны
10. Ручка для переноса



11. Поворотный регулятор (стабилизатор/режим «вид от первого лица»)
12. Регулятор яркости изображения
13. Кнопка записи видео
14. Переключатель режимов полета
15. Кнопка спуска затвора
16. Кнопка паузы
17. Порт Micro USB
18. Порт шины CAN (порт для модулей расширения)
19. Порт HDMI A (для вывода видео)
20. Порт USB (для подключения мобильного устройства)
21. Кнопка C1
22. Кнопка C2



Подключите мобильное устройство



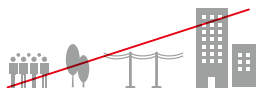
* Пульт дистанционного управления может работать на максимальном расстоянии передачи сигнала (FCC) на открытом пространстве без электромагнитных помех при высоте полета около 120 м (400 футов).

** Максимальное время работы было измерено без подачи питания для внешнего мобильного устройства.

Базовая информация

• Соблюдайте правила безопасности полетов

Мы призываем вас ответственно подходить к использованию летательного аппарата и совершать полеты в соответствии с правилами техники безопасности.



НЕ ВЫПОЛНЯЙТЕ ПОЛЕТЫ в непосредственной близости от людей, деревьев, линий электропередачи и зданий или над ними.



НЕ ВЫПОЛНЯЙТЕ ПОЛЕТЫ во время дождя, снегопада, в тумане, или если скорость ветра выше 10 м/с (22 мили/ч).



- Соблюдайте осторожность при полете на большой высоте, поскольку в таких условиях эксплуатационные качества дрона могут ухудшаться. Для полетов на большой высоте рекомендуется использовать специальные пропеллеры.
- GPS и компас не работают в полярных областях планеты. Дрон переключится в режим A и будет использовать систему обзора для позиционирования.



СЛЕДИТЕ ЗА ВЫСОТОЙ и выполняйте полеты на высоте менее 400 футов (120 метров).



ВЫПОЛНЯЙТЕ ПОЛЕТ ТОЛЬКО В ПРЕДЕЛАХ ПРЯМОЙ ВИДИМОСТИ и не вводите летательный аппарат за здания или другие препятствия, которые блокируют обзор.



Важно понимать основные принципы полета для обеспечения своей безопасности и безопасности окружающих. Для получения дополнительной информации обратитесь к отказу от ответственности и руководству по технике безопасности.



Зоны, запрещенные для полетов

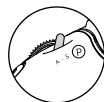
Подробнее:
<http://www.dji.com/flysafe>

• Режим полета

Режим P (Позиционирование): режим P лучше всего использовать при наличии стабильного сигнала спутников. Дрон использует сигнал спутников и систему обзора для автоматической стабилизации, навигации между препятствиями и следования за движущимся объектом. В этом режиме активны такие расширенные функции как Tapfly™ и ActiveTrack™.

Режим S (Спортивный): увеличение маневренности в режиме S достигается за счет регулировки значений увеличения степени управляемости дрона. Обратите внимание, что система обзора в этом режиме отключена.

Режим A (Ручной): Если недоступен ни сигнал спутников, ни система обзора, для позиционирования с целью регулировки высоты дрон будет задействовать только барометр.



Перед взлетом переведите переключатель на пульте дистанционного управления в режим P и дождитесь стабильного спутникового соединения.



- Режимы S и A включаются через приложение DJI GO 4.
- Система нижнего обзора не может работать корректно, если дрон находится над поверхностями без четких контуров и водой, или если полет происходит в условиях низкого освещения (менее 15 люкс).



Позиционирование GPS

Визуальное позиционирование
Эффективная высота: ≤ 10 метров (32,8 фута).

• Возврат домой

Чтобы дрон записал домашнюю точку, производите набор высоты при наличии сильного сигнала спутников (как минимум четыре зеленые полоски после значка GPS). Дрон автоматически вернется в домашнюю точку в следующих случаях. Интеллектуальный режим возврата домой (RTH): нажата кнопка «возврат домой» (RTH). Возврат домой при низком заряде аккумулятора: критически низкий уровень заряда аккумулятора. Аварийный возврат домой: сигнал пульта дистанционного управления потерян. Дрон может обнаруживать препятствия на расстоянии до 300 метров и автоматически избегать их при возвращении в домашнюю точку.



Система переднего обзора будет нормально работать при полете над поверхностями с видимой текстурой и при уровне освещенности более 15 люкс.

Эксплуатация Inspire 2

1. Загрузите приложение DJI GO 4

Найдите приложение «DJI GO 4» в App Store или Google Play и загрузите его на свое мобильное устройство.



Приложение DJI GO 4

2. Посмотрите обучающие видеоролики

Обучающие видеоролики доступны на веб-сайте www.dji.com или в приложении DJI GO 4.



Обучающие видеоролики



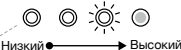
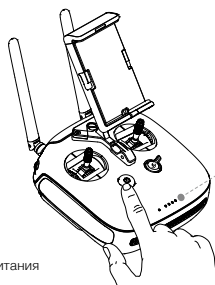
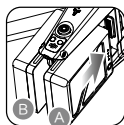
Для первичной активации потребуется учетная запись DJI и подключение к сети Интернет.



DJI GO 4 поддерживает iOS 9 (или более позднюю версию) и Android 4.4 (или более позднюю версию).

3. Проверьте уровень заряда аккумуляторов и включите питание

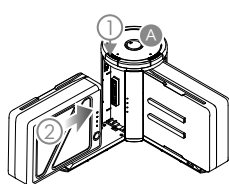
- Нажмите один раз для проверки уровня заряда аккумулятора.
- Нажмите один раз, затем удерживайте для включения/выключения.



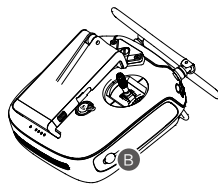
Используйте только аккумуляторный отсек A, если для подачи питания применяется один аккумулятор.

4. Зарядите аккумуляторы

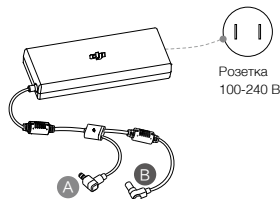
- Нажмите кнопку разблокировки и откройте крышку соответствующего порта для зарядки.
- Чтобы начать зарядку, установите аккумулятор Intelligent Flight Battery в порт для зарядки.



Время зарядки: 1,5 часа*



Время зарядки: 3 часа*



Розетка 100-240 В

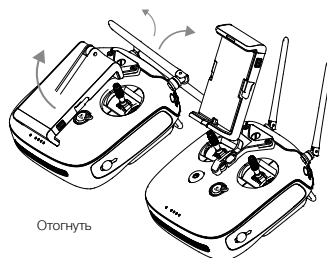


- Перед первым использованием аккумулятор Intelligent Flight Battery необходимо зарядить полностью. Нажмите кнопку разблокировки на верхней части зарядного концентратора для снятия полностью заряженного аккумулятора.
- Используйте только официальное зарядное устройство и зарядный концентратор DJI для аккумулятора Intelligent Flight Battery и пульта дистанционного управления.
- Когда зарядка завершена, светодиодные индикаторы на аккумуляторе Intelligent Flight Battery выключаются, а светодиодный индикатор на зарядном концентраторе будет гореть зеленым.
- Отключите питание пульта дистанционного управления перед началом зарядки. Когда зарядка будет завершена, светодиодные индикаторы на пульте дистанционного управления выключаются.
- Зарядный концентратор издаст звуковой сигнал, когда аккумулятор будет полностью заряжен. Звук можно включить или отключить с помощью переключателя под концентратором.
- Нажмите кнопку на аккумуляторе один раз, чтобы проверить уровень его заряда.
- Установите аккумулятор на дрон и включите питание. Когда температура аккумулятора опускается ниже 15 °C, он автоматически подзарядится, поддерживая температуру 15-20 °C.
- Рекомендуется использовать два аккумулятора. Этот вариант можно выбрать в приложении DJI GO 4. Обеспечьте одновременную зарядку и разрядку каждой пары аккумуляторов, чтобы продлить их срок службы и гарантировать наилучшие впечатления от полета.

* Зарядное устройство из комплекта

5. Подготовьте пульт дистанционного управления к работе

Отогните держатель мобильного устройства и антенны.



Два пульта дистанционного управления

Выполните подключение основного и вспомогательного пультов дистанционного управления. Запустите приложение DJI GO 4 на основном пульте дистанционного управления и перейдите к изображению с камеры. Коснитесь в верхней части экрана, чтобы открыть настройки пульта дистанционного управления. Задайте одному из пультов дистанционного управления статус «Основной» (Master). Аналогичным образом задайте другому пульту дистанционного управления статус «Вспомогательный» (Slave). Затем нажмите «Поиск основного пульта дистанционного управления» (Search for Master RC) и подключитесь к нему, введя соответствующий пароль.

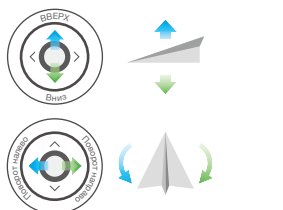


- Поддержка двух частот обеспечивает более стабильную связь в режиме передачи HD-видео. Обратите внимание, что в России доступна только частота 2,4 ГГц.
- НЕ используйте более 3 дронов в одном районе (размером с футбольное поле), чтобы избежать помех в радиоканале.

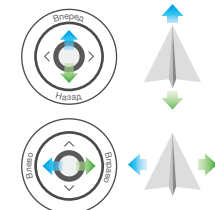
6. Органы управления

По умолчанию установлен режим номер 2 (тягой управляет левый рычаг). Левый рычаг используется для управления высотой и поворотом. Правый рычаг используется для управления движением вперед, назад, влево и вправо. Для регулировки камеры с видом от первого лица нажмите кнопку C2 и поверните левое колесико.

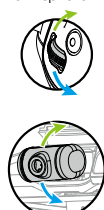
Левый джойстик



Правый джойстик



Органы управления камерой с видом от первого лица



- В приложении DJI GO 4 можно изменить режим джойстиков.



Индикатор состояния пульта дистанционного управления

- Пульт дистанционного управления включен, соединение с дроном не установлено.
- Пульт дистанционного управления включен, соединение с дроном установлено.
- Пульт дистанционного управления включен во вспомогательном режиме (Slave Mode), соединение с дроном не установлено.
- Пульт дистанционного управления включен во вспомогательном режиме (Slave Mode), соединение с дроном установлено.
- Предупреждение о низком уровне заряда аккумулятора (B-...) (Ошибка пульта дистанционного управления).
- Пульт дистанционного управления бездействует в течение 5 минут.

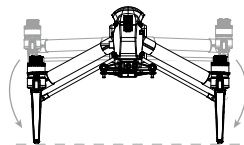
7. Подготовьте дрон



Вставьте два аккумулятора



Нажмите кнопку питания не менее пяти раз

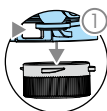


Разложите посадочное шасси в режим посадки и включите питание

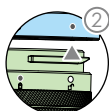


- Не трогайте механизм для трансформации во время раскладывания посадочного шасси.
- Нажмите кнопку питания не менее пяти раз для возврата дрона в режим переноски.
- Нажмите кнопку снятия аккумулятора, чтобы вытащить его.

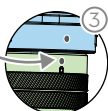
8. Установите стабилизатор и камеру



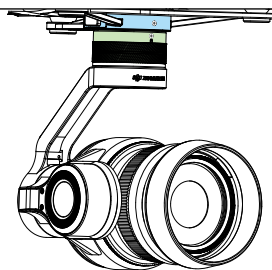
Нажмите на кнопку отсоединения стабилизатора, чтобы снять крышку.



Соедините белые и красные точки и вставьте стабилизатор.



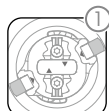
Переведите фиксатор стабилизатора в положение блокировки.



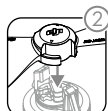
- Всегда выключайте дрон перед снятием стабилизатора. Снимите стабилизатор перед тем, как перевести дрон в режим переноски.
- Нажмите кнопку отсоединения стабилизатора, поворачивая его фиксатор, для снятия стабилизатора и камеры. При снятии фиксатор стабилизатора необходимо повернуть до упора для упрощения последующей установки.

9. Подготовьтесь к взлету

Попарно соедините пропеллеры с двигателями, на которых есть стрелки одного цвета (красные или белые).



Нажмите на фиксатор и поворачивайте ступор пропеллера, пока стрелки не соединятся и не раздвигается щелчок.



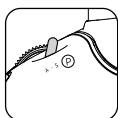
Установите пропеллеры на двигатели.



Снова поворачивайте ступор пропеллеров до щелчка.



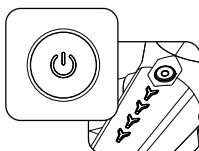
Нажать на фиксатор необходимо до начала поворота ступора пропеллера.



Переключите режим полета в самый безопасный режим P.



Подключите мобильное устройство.



Включите пульт дистанционного управления и летательный аппарат.



Запустите приложение DJI GO 4 и нажмите GO FLY

10. Полет

Ready to Go (GPS)

Перед полетом убедитесь, что индикатор состояния дрона в приложении DJI GO 4 показывает Ready to Go (GPS) (Полет разрешен (работает система спутниковой навигации)) или Ready to Go (Vision) (Полет разрешен (работает система обзора)) при полете в помещении.

В приложении DJI GO 4

 **Взлет в автоматическом режиме**
Дрон взлетит и зависнет в воздухе на высоте 1,2 м (4 фута).

 **Автоматическая посадка**
Дрон выполнит вертикальную посадку, и двигатели выключатся.

 **Возврат домой (RTH)**
Отправляет дрон в исходную точку. Коснитесь повторно для отмены.

 **Режимы эксплуатации стабилизатора**
Включая режимы следования за объектом, режим без ограничений и режим сброса.

 **Дополнительные интеллектуальные режимы полета**
Нажмите для использования функций TapFly (режим P), ActiveTrack (режим P) и т. д.

 Для получения дополнительной информации ознакомьтесь с руководством в приложении DJI GO 4 или на официальном веб-сайте DJI. Перед взлетом всегда устанавливайте подходящую высоту для возврата домой. Для получения дополнительной информации обратитесь к отказу от ответственности и руководству по технике безопасности.

Набор высоты в ручном режиме



Посадка в ручном режиме

1. Убедитесь в том, что посадочное шасси опустилось перед посадкой.



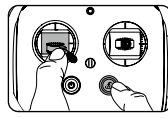
Возврат в исходную точку (с помощью пульта дистанционного управления) (Return-to-Home (RC))

 Не отличается от кнопки возврата в домашнюю точку (RTH) в приложении DJI GO 4. Отправляет дрон в домашнюю точку. Нажмите и удерживайте, чтобы запустить процедуру RTH. Нажмите еще раз, чтобы отменить.

Определение статуса возврата домой по звуковому сигналу:
• **Одиночный сигнал...** Запрос на возврат отправлен, но ответный сигнал от дрона еще не получен.
• **Двойной сигнал...** Возврат домой выполняется.

2. Смещайте левый джойстик вниз (плавно), пока дрон не коснется поверхности. Для выключения двигателей удерживайте рычажок в течение нескольких секунд.

 Остановка электродвигателей во время полета: Нажмите кнопку возврата домой, одновременно перемещая левый джойстик в нижний внутренний угол, и удерживайте ее в течение 3 секунд. Выключайте электродвигатели во время полета только в экстренных ситуациях, в которых это может быть необходимо для предотвращения травмы и опасных ситуаций.



-  • Вращающиеся пропеллеры могут представлять опасность. НЕ включайте электродвигатели в ограниченном пространстве или в непосредственной близости от людей.
- Не выпускайте пульт дистанционного управления из рук, пока электродвигатели работают.
- После посадки сначала выключите дрон, а затем пульт дистанционного управления.
- Запускайте дрон только с ровной поверхности на открытой местности. При запуске установите его задней частью к себе.
- Интеллектуальное посадочное шасси автоматически поднимается после взлета и опускается при посадке. Пользователи могут управлять посадочным шасси вручную с помощью рычага трансформации.
- Дрон не сможет приземлиться, если посадочное шасси не находится в нижнем положении.



Индикатор состояния дрона

-  ... Полет разрешен (работает система спутниковой навигации).
-  ... Система обзора включена, система спутниковой навигации отключена или недоступна.
-  ... Режим P-ATTI или ATTI.
-  ... Не удалось установить соединение с пультом дистанционного управления.
-  ... Предупреждение о низком заряде аккумулятора.
-  ... Предупреждение о критически низком уровне заряда аккумулятора
-  ... Критическая ошибка.
-  ... Необходима калибровка компаса.

Технические характеристики

• Летательный аппарат (модель: T650A)

Масса	3290 г (7,25 фунта, включая два аккумулятора, без стабилизатора и камеры)
Размер по диагонали (без учета пропеллеров)	605 мм (23,8 дюймов, режим посадки)
Макс. взлетная масса	4250 г (9,37 фунта)
Максимальная высота полета над уровнем моря	2500 м (1,55 мили); 5000 м (3,1 мили) со специальными пропеллерами
Макс. время полета	около 25 минут (с Zenmuse X5S)
Макс. угол наклона	режим P: 35° (система переднего обзора включена: 25°); режим A: 35°; режим S: 40°
Макс. скорость набора высоты	режимы P/A: 5 м/с (16,4 фута/с); режим S: 6 м/с (19,7 фута/с)
Максимальная скорость снижения	вертикальное: 4 м/с (13,1 фута/с); под углом: 4-9 м/с (13,1–29,5 фута/с)
Точность позиционирования по спутниковому сигналу	по вертикали: $\pm 0,5$ м (1,64 фута) или $\pm 0,1$ м (0,33 фута, система нижнего обзора включена) по горизонтали: $\pm 1,5$ м (4,92 фута) или $\pm 0,3$ м (0,98 фута, система нижнего обзора включена) от -20 до +40 °C (от -4 до 104 °F)

Диапазон рабочих температур

• Стабилизатор

Диапазон угловой вибрации	$\pm 0,01^\circ$
Рабочий диапазон углов вращения	Наклон: -130...+40°, крен: $\pm 20^\circ$; поворот: $\pm 320^\circ$
Макс. контролируемая скорость	по оси наклона: 180°/с; по оси крена: 180°/с; по оси поворота: 270°/с
Тип интерфейса	DGC2.0

• Система нижнего обзора

Макс. скорость	<10 м/с (32,8 фута/с) на высоте 2 м (6,56 фута)
Макс. высота	<10 м (32,8 фута)
Рабочий диапазон	<10 м (32,8 фута)
Условия функционирования	Поверхность с видимой текстурой, уровень освещенности > 15 лк
Рабочий диапазон	10-500 см (0,33–16,4 фута)
ультразвуковых датчиков	
Условия функционирования	
ультразвуковых датчиков	

Материалы, не поглощающие звук, твердая поверхность (толстое ковровое покрытие в помещении ухудшает работу датчиков)

• Система переднего обзора

Диапазон обнаружения препятствий	0,7–30 м (2,3–98,4 фута)
Угол обзора	по горизонтали: 60°; по вертикали: 54°
Условия функционирования	Поверхность с видимой текстурой, уровень освещенности > 15 лк

• Верхний инфракрасный датчик

Диапазон обнаружения препятствий	0–5 м (0–16,4 фута)
Угол обзора	$\pm 5^\circ$
Рабочая среда	большие неотражающие препятствия

• Пульт дистанционного управления

Рабочая частота	2,400-2,483 ГГц; 5,725-5,825 ГГц
Макс. расстояние передачи сигнала (при отсутствии препятствий и помех)	2,4 ГГц: 7 км (4,3 мили, FCC); 3,5 км (2,2 мили, CE); 4 км (2,5 мили, SRRC) 5,8 ГГц: 7 км (4,3 мили, FCC); 2 км (1,2 мили, CE); 5 км (3,1 мили, SRRC)
ЭИИМ	2,4 ГГц: 26 дБм (FCC); 17 дБм (CE); 20 дБм (SRRC) 5,8 ГГц: 28 дБм (FCC); 14 дБм (CE); 20 дБм (SRRC)
Аккумулятор	6000 мАч, 2S, литий-полимерный
Выходная мощность	9 Вт (не обеспечивает питание для мобильного устройства)
Источник питания USB	iOS: 1 А при 5,2 В (макс.); Android: 1,5 А при 5,2 В (макс.)
Диапазон рабочих температур	от -20 до +40 °C (от -4 до 104 °F)

• Зарядное устройство (модель: IN2C180)

Напряжение	26,1 В
Номинальная мощность	180 Вт

• Аккумулятор Intelligent Flight Battery (модель: TB50-4280 мАч-22,8 В)

Емкость	4280 мАч
Напряжение	22,8 В
Тип аккумулятора	литий-полимерный, 6S
Энергия	97,58 Втч
Масса нетто	515 г
Диапазон температур зарядки	от +5 до +40 °C (41–104 °F)
Диапазон рабочих температур	от -20 до +40 °C (от -4 до 104 °F)
Макс. мощность зарядки	180 Вт

• Зарядный концентратор (модель: IN2CH)

Входное напряжение	26,1 В
Сила тока на входе	6,9 А



DJI incorporates HDMI™ technology.
The terms HDMI and HDMI High-Definition Multimedia Interface, and the HDMI Logo are trademarks or registered trademarks of HDMI Licensing LLC in the United States and other countries.

Загрузите подробное руководство пользователя:

www.dji.com/inspire-2

* Эта отметка означает, что содержание может быть изменено без предварительного уведомления.

INSPIRE и DJI являются товарными знаками компании DJI.

© 2016 DJI Все права защищены.

Разработано DJI. Напечатано в Китае.

INSPIRE 2