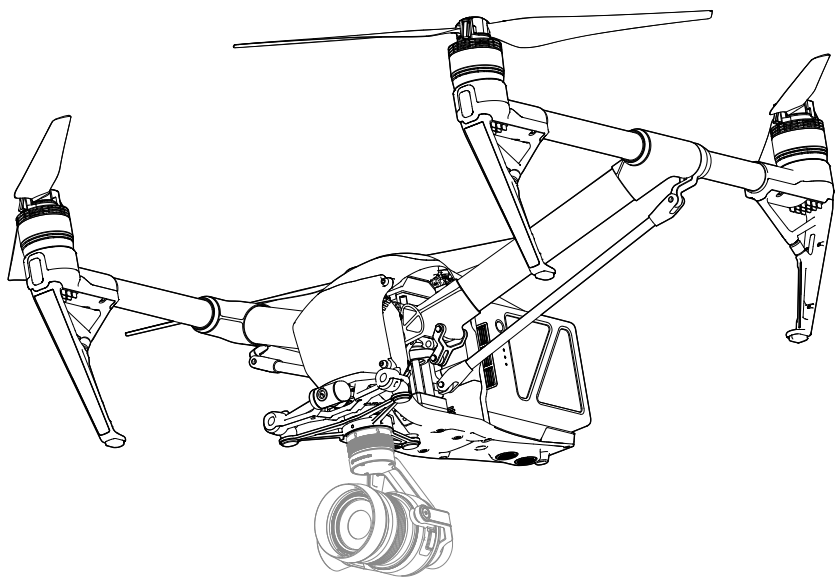


INSPIRE 2 系列

Inspire 2/Inspire 2 ProRes/Inspire 2 L

用户手册 V2.2

2022.06



快速搜索关键词

PDF 电子文档可以使用查找功能搜索关键词。例如在 Adobe Reader 中，Windows 用户使用快捷键 Ctrl+F，Mac 用户使用 Command+F 即可搜索关键词。

点击目录转跳

用户可以通过目录了解文档的内容结构，点击标题即可跳转到相应页面。

打印文档

本文档支持高质量打印。

阅读提示

符号说明

⊘ 禁止

⚠ 重要注意事项

💡 操作、使用提示

📖 词汇解释、参考信息

使用建议

DJI 为用户提供了教学视频和以下文档资料：

1. 《物品清单》
2. 《免责声明和安全使用指引》
3. 《智能飞行电池安全使用指引》
4. 《快速入门指南》
5. 《用户手册》

建议用户首先观看教学视频和《免责声明》，再使用《快速入门指南》了解使用过程。获取更多产品信息请参考《用户手册》。对于已使用过 DJI 产品的用户，请阅读《快速入门指南》。

获取教学视频

用户可通过以下方法获取和观看教学视频，确保正确、安全地使用本产品。

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



下载 DJI GO 4 App

请务必连接 DJI GO™ 4 或其它可配合使用的 App 使用本产品。扫描以下二维码以获得下载地址：

如无法正常登陆 Google Play 下载 DJI GO 4 App，请在浏览器地址栏内输入

<https://m.dji.net/djigo4> 直接下载 DJI GO 4 App。

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。



* 为保证飞行安全，未连接、未登录 App，以及中国大陆地区用户未绑定手机完善注册信息进行飞行时，飞行器将被限高 30m，限远 50m。

下载 DJI Assistant 2 调参软件

通过以下地址下载 DJI ASSISTANT™ 2 调参软件 <http://www.dji.com/inspire-2/info#downloads>

⚠ 本产品的工作环境温度为 -20℃ 至 40℃，根据电子元器件适用温度的等级划分，不满足需要更高适应条件的军工级（-55℃ 至 125℃）要求。请在满足使用场景的环境下合理使用飞行器。

目录

阅读提示	2
符号说明	2
使用建议	2
获取教学视频	2
下载 DJI GO 4 App	2
下载 DJI Assistant 2 调参软件	2
产品概述	6
简介	6
功能亮点	6
组装飞行器	6
准备遥控器	8
飞行器部件名称	9
遥控器部件名称	10
飞行器	13
飞行器概述	13
飞行模式	13
飞行器状态指示灯	14
自动返航	15
智能飞行模式	19
视觉系统与红外感知系统	24
智能飞行电池	28
飞行数据	28
螺旋桨	28
遥控器	35
遥控器概述	35
遥控器操作	35
遥控器多机互联模式	40
遥控器指示灯信息	42
遥控器对频	43
配合 DJI FOCUS 使用	44

云台相机	46
相机	46
云台	47
使用 DJI CINESSD	49
DJI GO 4 App 主界面	52
设备	52
编辑器	56
天空之城	56
我	56
飞行	58
飞行环境要求	58
GEO 地理围栏系统	58
飞行限制功能	59
GEO 解禁功能说明	61
飞行前检查	61
指南针校准	61
自动起飞 / 自动降落	63
空中停止电机方式	64
手动启动 / 停止电机	64
基础飞行	65
附录	67
规格参数	67
飞行状态指示灯说明	71
固件升级	71
售后保修信息	72

产品概述

本章主要介绍本产品的功能特点，指导如何安装飞行器，以及介绍飞行器与遥控器各个部件的名称。

产品概述

简介

Inspire 2 由飞行器、遥控器以及配套使用的 DJI GO 4 App 组成，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。双频高清图传整合于机身内部，可提供高效稳定的高清图像传输。

功能亮点

Inspire 2 采用 DJI 领先的飞控系统，具备双冗余 IMU 和气压计提升安全性。配合全新的智能电机驱动器，提供了敏捷、稳定、安全的飞行性能。返航功能可使飞行器自动飞回返航点并自动降落。除了可实现稳定飞行和悬停以外，新增了多方面的视觉定位及红外感知系统。飞行器可在更大范围内及时探测并自主躲避障碍物，进一步提升安全性。

遥控器内置全新一代双频 LIGHTBRIDGE™ 高清图传地面端，与飞行器机身内置的 Lightbridge 天空端配合，信号传输距离最远可达 7 km（FCC 合规版本），可通过 DJI GO 4 App 在移动设备上实时显示高清图面，稳定传输高清图像以及上下行数据。遥控器可在 2.4 GHz 与 5.8 GHz 双频段之间切换，大幅增强抗干扰能力从而提高图传的稳定性。

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，目前可配备 ZENMUSE™ X5S 和 Zenmuse X4S 云台相机。集成 DJI Cinecore 2.0 处理器和 CINESSD™ 读卡器接口，使用 DJI CINESSD 高速存储卡可存储 CinemaDNG、ProRes 等格式的视频和进行高速 DNG raw 照片连拍。*

配备高能量密度双智能飞行电池系统和高效率的动力系统，配合 Zenmuse X5S 最大飞行时间约为 25 分钟，配合 Zenmuse X4S 最大飞行时间可达 27 分钟，配合 Zenmuse X7 最大飞行时间可达 23 分钟。**

* CinemaDNG 和 ProRes 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；并且，CinemaDNG 和 ProRes 格式也需要购买相应使用许可才能使用。Inspire 2 L 版本已经内置 ProRes 和 CinemaDNG 使用许可，Inspire 2 ProRes 版本已经内置 ProRes 使用许可。

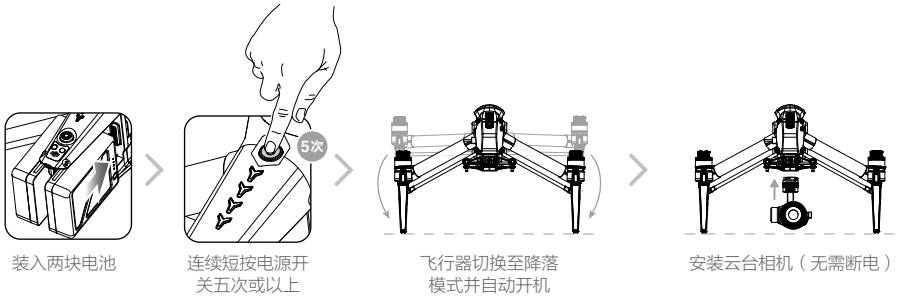
** 最长飞行（悬停）时间均为实验环境下（零海拔无风情况下）测得，仅供参考。

组装飞行器

解除运输模式

为节省运输空间，飞行器出厂默认设置为运输模式，使用前需将其切换至降落模式。

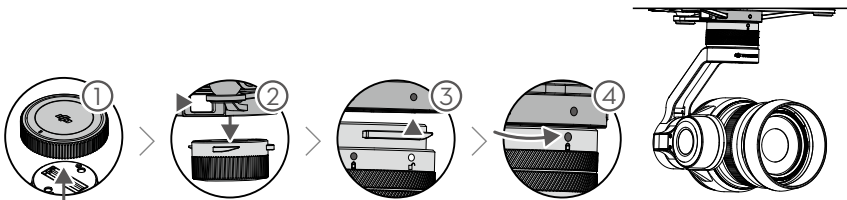
1. 将两块智能飞行电池装入飞行器。
2. 连续短按电源开关五次或以上（电量指示灯依次亮起）以解除运输模式，飞行器将切换至降落模式。



- ⚠️
- 首次使用智能电池前，请务必将智能电池电量充满。关于智能电池充电的详细说明，请参阅充电章节。
 - 如果未取下云台相机，则无法从降落模式切换至运输模式。
 - 在切换运输模式或降落模式前，请首先将飞行器放置于在光滑平整的平面上（例如桌面），然后再进行模式切换操作。
 - 飞行器变形时，请注意安全，避免夹手。
 - 需要按下电池弹出按钮，才能移除电池。
 - 请按照以下流程进入运输模式：降落模式下连续短按电源开关五次或以上切换到运输模式，取下云台（无须关闭飞行器电源）和螺旋桨，将飞行器放在平面上或者抓住机臂，等待变形完成并且电源指示灯完全熄灭后，按下电池弹出按键以移除电池。

安装云台相机到飞行器

- 移除云台相机接口保护盖。
- 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。

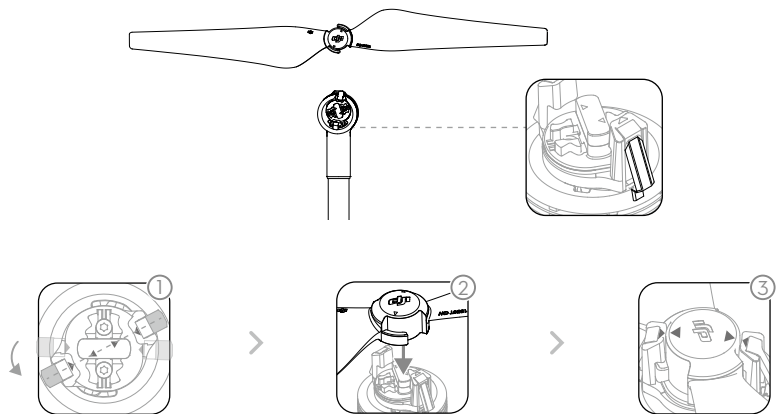


- ⚠️
- 移除云台相机时，需要按住解锁按钮，才能旋转云台相机的快拆接口。为方便下次安装，请在移除云台时，务必将接口旋转到位才取下云台。
 - 进入运输模式过程中，无须关闭电源即可直接移除云台相机。其他情况，请务必关闭飞行器电源后再移除云台相机。

安装 1550T 快拆式螺旋桨

请参照如下步骤安装：

安装带白色标记的螺旋桨到带白色标记的电机，安装带红色标记的螺旋桨到带红色标记的电机。



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。

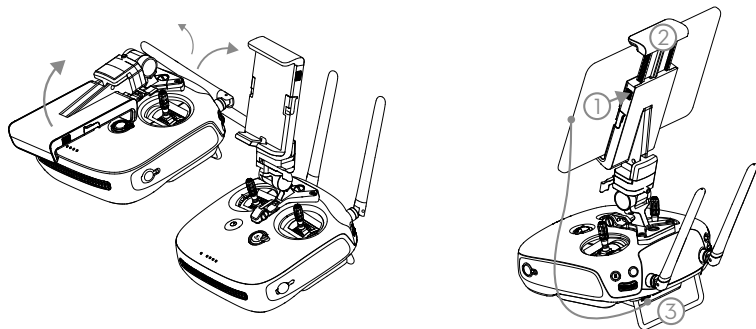
转动螺旋桨锁扣，锁定螺旋桨，使标记对齐。

⚠ 按住弹片之后，才能转动螺旋桨锁扣。

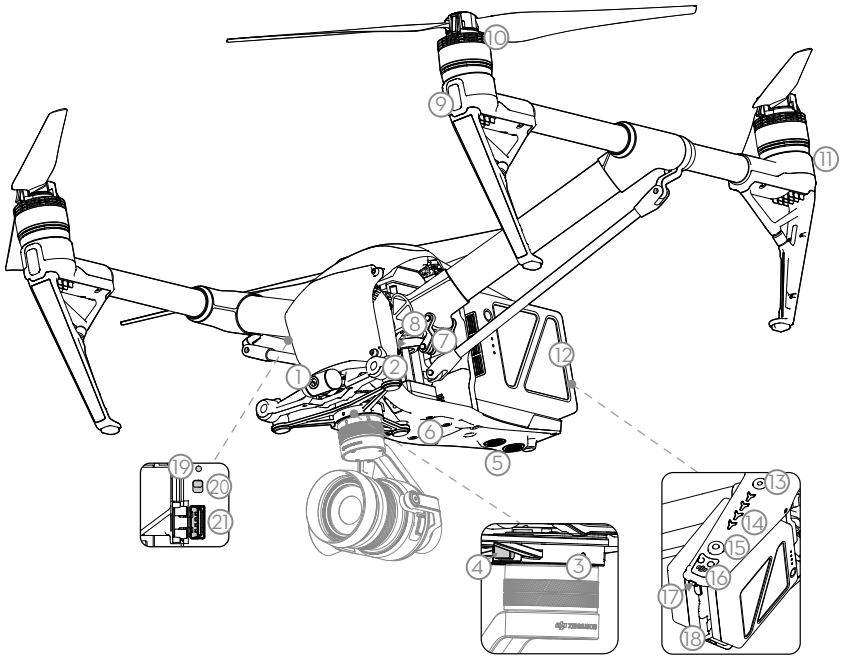
准备遥控器

展开遥控器上的移动设备支架并调整天线位置。

1. 按下移动设备支架侧边的按键以伸展支架。
2. 调整移动设备支架确保夹紧移动设备。
3. 使用移动设备数据线将设备与遥控器 USB 接口连接。



飞行器部件名称



- | | |
|--|---------------------|
| [1] FPV 摄像头 | [11] 机尾 LED 指示灯 |
| [2] 前视视觉系统 | [12] 智能飞行电池 |
| [3] DGC2.0 接口
(DGC: DJI Gimbal Connector) | [13] 飞行器电源开关 |
| [4] 云台相机解锁按钮 | [14] 飞行器电量指示灯 |
| [5] 下视视觉系统 | [15] 电池弹出按钮 |
| [6] 扩展设备安装位 | [16] 顶部红外感知系统 |
| [7] 变形机构 | [17] 飞行器状态指示灯 |
| [8] 控制中心 (含 Micro SD 卡槽) | [18] DJI CINESSD 卡槽 |
| [9] 机头 LED 指示灯 | [19] 对频按键 |
| [10] 动力系统 (含电机、螺旋桨等) | [20] USB 模式切换开关 |
| | [21] USB 接口 |

遥控器部件名称

[1] 电源开关

开启 / 关闭遥控器电源。

[2] 变形控制开关

开关分为上升和下降两档，飞行过程中拨动可控制飞行器变形。

[3] 智能返航按键

长按返航按键进入智能返航模式。

[4] 摇杆

使用 DJI GO 4 App 可设置美国手 / 日本手。

[5] 遥控器状态指示灯

显示遥控器连接状态。

[6] 电池电量指示灯

显示当前电池电量。

[7] 充电接口

用于给遥控器充电。

[8] 移动设备支架

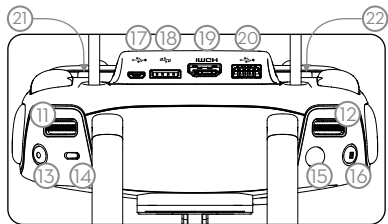
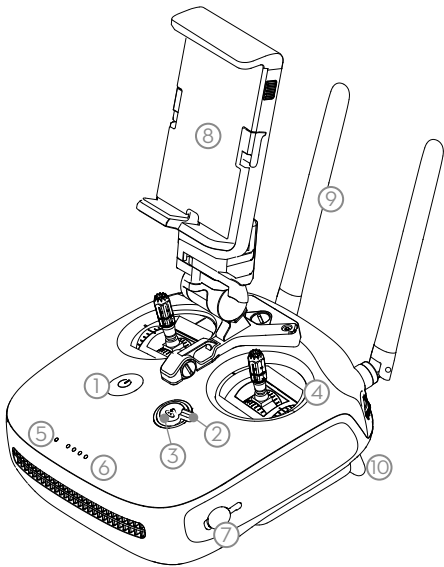
在此位置安装移动设备。

[9] 天线

传输飞行器控制信号和图像信号。

[10] 提手

遥控器提手，方便携带。



[11] 控制拨轮 (云台 / FPV)

直接拨动控制拨轮，可控制云台相机的俯仰轴 (Pitch)。云台为自由模式时，按住 C1 并拨动控制拨轮，可控制云台相机的平移轴 (Pan)。按住 C2 并拨动控制拨轮，可控制 FPV 摄像头的俯仰轴 (Pitch)。

[12] 相机设置转盘

短按一次可唤醒参数调整功能，拨动以调整相机曝光设置。在唤醒状态下短按可在允许调整的参数间切换。10s 内无操作将自动锁定。

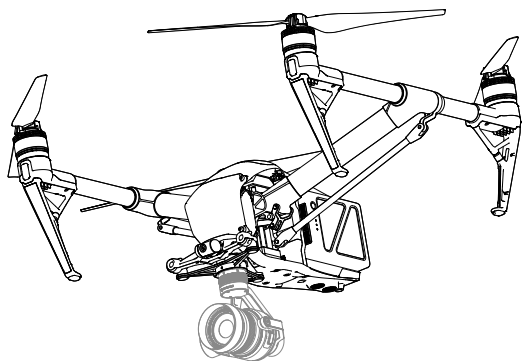
[13] 录影按键

启动或停止录影。

- [14] 飞行模式切换开关
3 个档位，依次为：P 模式（定位），A 模式（姿态）以及 S 模式（运动）。
- [15] 拍照按键
实现拍照功能（包括录制视频过程中的单张拍照）。
- [16] 急停按键
使飞行器紧急刹车并原地悬停（GPS 或视觉系统生效时）。
- [17] Micro USB 接口
用于遥控器的固件升级。
- [18] CAN Bus 扩展接口
预留扩展接口。
- [19] HDMI A 口（视频输出接口）
输出 HDMI 信号至 HDMI 显示器。
- [20] USB 接口
用于连接移动设备以运行 DJI GO 4 App。
- [21] C1 按键
自定义功能按键 1，可在 DJI GO 4 App 中设置。
- [22] C2 按键
自定义功能按键 2，可在 DJI GO 4 App 中设置。

飞行器

本章介绍飞行器中的飞控系统，视觉系统以及智能飞行电池的各种功能特点。



飞行器

飞行器概述

Inspire 2 飞行器主要由飞行控制系统、通讯系统、视觉系统、图像处理系统、动力系统、变形机构以及电池系统组成。本章节将详细介绍飞行器上各个部件的功能。

飞行模式

Inspire 2 的飞控支持如下飞行模式：

P 模式（定位）：使用 GPS 模块和前视视觉系统和下视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。P 模式下，GPS 信号良好时，利用 GPS 可精准定位；GPS 信号欠佳，光照条件满足视觉系统需求时利用视觉系统定位。开启前视避障功能且光照条件满足视觉系统需求时，最大飞行姿态角为 25° ，未开启前视避障功能时最大飞行姿态角为 35° 。

当 GPS 信号欠佳且光照条件不满足视觉系统需求时，飞行器不能精确悬停，仅提供姿态增稳，并且不支持智能飞行功能。

S 模式（运动）：使用 GPS 模块以实现精确悬停。飞行器操控感度经过调整，最大飞行速度将会提升。当选择使用 S 模式时，前视视觉系统将自动关闭，飞行器无法自行避障。S 模式下不支持地面站及高级模式功能。

A 模式（姿态）：不使用 GPS 模块与视觉系统进行定位，仅提供姿态增稳，若 GPS 卫星信号良好可实现返航。A 模式下不支持地面站及高级模式功能。

-
- ⚠️
- 用户务必注意，在使用 S 模式（运动）飞行时，前视视觉系统不会生效，飞行器无法主动刹车和躲避障碍物，用户务必留意周围环境，操控飞行器躲避飞行路线上的障碍物。
 - 用户务必注意，在使用 S 模式（运动）飞行时，飞行器的飞行速度较 P 模式（定位）相比将大幅度提升，由此造成刹车距离也相应地大幅度增加。在无风环境下飞行时，用户应预留至少 50 米的刹车距离以保障飞行安全。
 - 在使用 S 模式（运动）飞行时，飞行器的下降速度也将大幅提升，在无风环境下飞行时，用户应预留至少 50 米的刹车距离以保障飞行安全。
 - 用户务必注意，在使用 S 模式（运动）飞行时，飞行器的姿态控制灵敏度与 P 模式（定位）相比将大幅度提升，具体表现为遥控器上小幅度的操作会导致飞行器产生大幅度的飞行动作。实际飞行时，用户应预留足够的飞行空间以保障飞行安全。
-

☀️ 通过遥控器上飞行模式切换开关可以切换飞行器的飞行模式。

姿态模式使用注意

以下两种情况飞行器将进入姿态模式：

被动方式：GPS 卫星信号差或者指南针受干扰，并且不满足视觉定位工作条件。

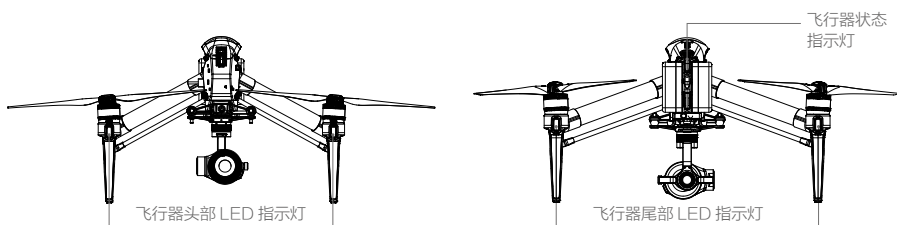
主动方式：用户将遥控器飞行模式档位切到 A 位置。当飞行过程出现紧急情况时（如指南针受到严重干扰、飞行器姿态异常），熟悉姿态模式的操作者可将飞行模式切换至 A 模式，并尽快操控飞行器落到安全位置。

姿态模式下，飞行器容易受外界干扰，从而在水平方向将会产生飘移；并且视觉系统以及部分智能飞行模式将无法使用。因此，该模式下飞行器自身无法实现定点悬停以及自主刹车，需要用户手动操控遥控器才能实现飞行器悬停。

此模式下飞行器的操控难度将大大增加，如需使用该模式，务必熟悉该模式下飞行器的行为并且能够熟练操作飞行器，使用时切勿将飞行器飞出较远距离，以免因为距离过远，丧失对于飞行器姿态的判断而造成风险。一旦被动进入该模式，则应当尽快降落到安全位置以避免发生事故。同时应当尽量避免在 GPS 卫星信号差以及狭窄空间飞行，以免被动进入姿态模式，导致飞行事故。

飞行器状态指示灯

Inspire 2 机身上包含飞行器头部与尾部指示灯以及飞行器状态指示灯。它们的位置如下图所示。



飞行器头部与尾部 LED 飞行指示灯用于指示飞行器的机头方向。飞行器状态指示灯指示当前飞控系统的状态。请参考下表了解不同的闪灯方式所表示的飞控系统状态。头部和尾部 LED 指示灯可以在 DJI GO 4 App 中关闭。

飞行器状态指示灯说明

正常状态

	红黄绿蓝紫连续闪烁	系统自检
	黄灯四闪	预热
	绿灯单闪	使用 GPS 定位 *
	绿灯双闪	使用视觉系统定位 *
	黄灯慢闪	无 GPS 无视觉定位
	绿灯快闪	刹车



警告与异常

	黄灯快闪	遥控器信号中断
	红灯慢闪	低电量报警
	红灯快闪	严重低电量报警
	红灯间隔闪烁	放置不平或传感器误差过大
	红灯常亮	严重错误
	红黄灯交替闪烁	指南针数据错误，需校准

*P 模式的时候，绿灯慢闪；S 模式的时候，绿灯快闪。

自动返航

Inspire 2 飞行器具备自动返航功能。若起飞前成功记录了返航点，则当遥控器与飞行器之间失去通讯信号时，飞行器将自动返回返航点并降落，以防止发生意外。Inspire 2 为用户提供了三种不同的返航方式，它们分别为智能返航，智能低电量返航以及失控返航。

图标	GPS	描述
返航点		起飞时或飞行过程中，GPS 信号首次达到  （四格及以上）时，将记录飞行器当前位置为返航点，记录成功后，飞行器状态指示灯将快速闪烁若干次。

- ⚠ 自动返航过程中，如果前视视觉系统开启且环境条件允许，当机头前方遇到障碍物时，飞行器将自行爬升躲避障碍物。当飞行器完成躲避前方障碍物后，将缓慢下降飞向返航点。为确保机头朝向，此过程中用户无法调整机头朝向，以及无法控制飞行器向左、右飞行。

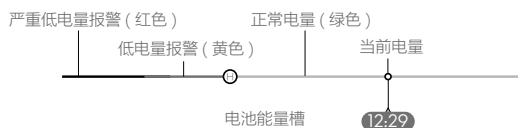
智能返航

智能返航模式可通过遥控器智能返航按键或 DJI GO 4 App 中的相机界面启动，返航过程用户可通过打杆控制飞行器速度和高度躲避障碍物。启动后飞行器状态指示灯仍按照当前飞行模式闪烁。智能返航过程中，飞行器可在最远 300 米处观测到障碍物，提前规划绕飞路径。返航过程中，用户仍能控制飞行器速度和高度，通过遥控器上的智能返航按键或 DJI GO 4 App 退出智能返航后，用户可重新获得控制权。

智能低电量返航（可在 DJI GO 4 App 中关闭）

智能飞行电池电量过低时，没有足够的电量返航，此时用户应尽快降落飞行器。为防止因电池电量不足而出现不必要的危险，Inspire 2 主控将会根据飞行的位置信息，智能地判断当前电量是否充足。若当前电量仅足够完成返航过程，DJI GO 4 App 将提示用户是否需要执行返航。若用户在 10 秒内不作选择，则 10 秒后飞行器将自动进入返航。返航过程中可短按遥控器智能返航按键取消返航过程。智能低电量返航在同一次飞行过程中仅出现一次。若用户取消低电量返航提醒并继续飞行，将可能导致飞行器返回时电量不足迫降，造成飞行器丢失或坠毁。

若当前电量仅够实现降落，飞行器将强制下降，不可取消。返航和下降过程中均可通过遥控器（若遥控器信号正常）控制飞行器。



电量指示	含义	飞行器状态指示灯	DJI GO 4 App 界面提示	飞行
智能低电量返航	剩余电量仅足够安全返航。	红灯慢闪	提示是否自动返航降落，若不做选择，10 秒后飞行器将默认返航，用户可选择立刻返航或取消返航。	选择执行后，飞行器将自主返航，并降落在返航点上方 0.7m 处悬停等待用户确认降落。用户亦可在返航过程中重新获取控制权并自行降落。注意：重新获取控制权后，将不会再次出现低电量报警返航提示框。
智能低电量降落	剩余电量仅足够从当前高度降落。	红灯快闪	提示用户正强制降落，不可取消。	飞行器将自行降落并在离地面 0.7 m 处悬停等待用户确认。
预计剩余飞行时间	当前电量所能支持的剩余飞行时间。	无	无	无

- ☼：
- 飞行器自动下降过程中也可以推油门杆使飞行器悬停或上升，操控飞行器转移到更合适的地方再降落。
 - 电池能量槽上的颜色区间以及预计剩余飞行时间信息，将根据飞行器的飞行高度以及离返航点的距离动态调整。

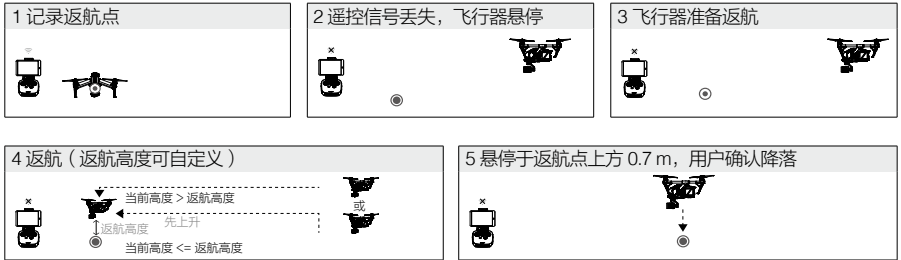
失控返航

如果在返航过程中，无线信号恢复正常，飞行器将继续返航。继续返航后用户可以通过遥控器控制飞行速度和高度，且可短按遥控器智能返航按键以取消返航。由于遥控器信号传输距离比图像信号远，一般情况下，当图传信号断开时，依旧可能可以叠加遥控器控制。

自动返航过程

1. 飞行器记录返航点。
2. 触发返航条件（由用户使用遥控器、DJI GO 4 App 触发或由飞行器低电量、失控触发）。
3. 飞行器确认返航点，自动调整机头方向。
4. a. 返航距离大于 20 m 时，飞行器上升至用户设定的返航高度。
b. 当返航距离小于等于 20 m 时，飞行器直接降落。
5. 飞行器自动飞至返航点上方，下降到离地面 0.7 m 时，DJI GO 4 App 将提示用户是否需要继续降落。点击确认后，飞行器降落。

以失控返航过程为例，进行说明。



- ⚠️ • 当 GPS 信号欠佳 (信号只有三格或以下) 或者 GPS 不工作时，无法实现返航。
- 在飞行器上升至 20 米高度前，飞行器不可控，但用户可以通过取消返航重新获取控制权。
 - 返航过程中，当飞行器上升至 20 米以后但没达到预设返航高度前，若用户推动油门杆，飞行器将会停止上升并从当前高度返航。若在飞行器水平距离返航点 20 米内触发返航，由于飞行器已经处于视距范围内，所以飞行器将会从当前位置自动下降并降落，而不会爬升至返航高度。
 - 自动返航过程中，若光照条件不符合前视视觉系统的需求，则飞行器无法躲避障碍物，但用户可使用遥控器控制飞行器速度和高度（仍有遥控信号的情况下）。所以在起飞前务必先进入 DJI GO 4 App 的相机界面，选择 并设置适当的返航高度。

自动返航安全注意事项

	<p>自动返航过程中，若光照条件不符合前视视觉系统需求，则飞行器无法躲避障碍物，但用户可使用遥控器控制飞行器速度和高度。所以在起飞前务必先进入 DJI GO 4 App 的相机界面，选择 并设置适当的返航高度。</p>
	<p>自动返航（包括智能返航，智能低电量返航和失控返航）过程中，在飞行器上升至 20 米高度前，飞行器不可控。但用户仍可以终止返航以停止上升过程。</p>
	<p>若在飞行器水平距离返航点 20 米内触发返航，由于飞行器已经处于视距范围内，所以飞行器将会从当前位置自动下降并降落，而不会爬升至预设高度。</p>
	<p>当 GPS 信号欠佳 (GPS 图标格数少于四格时) 或者 GPS 不工作时，不可使用自动返航。</p>

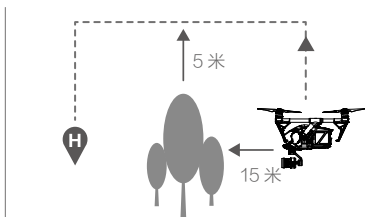
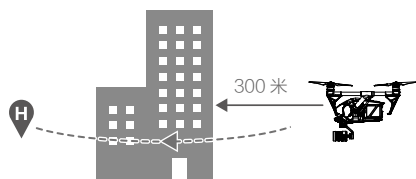


返航过程中,当飞行器上升至 20 米以后但没达到预设返航高度前,若用户推动油门杆,则飞行器将会停止上升并从当前高度返航。

返航避障过程

当光照满足前视视觉系统工作条件时,飞行器可实现返航避障。具体过程如下:

1. 飞行器可在最远 300 米处观测到障碍物,提前规划绕飞路径,智能地绕过障碍物。
2. 若机头前方 15 米处检测出障碍物,飞行器将减速。
3. 减速至悬停后,飞行器将自行上升以躲避障碍物。在上升至障碍物上方 5 米处后,飞行器停止上升。
4. 退出上升状态,飞行器继续飞往返航点。



- ⚠️
- 返航时的下降过程中,障碍物感知功能不生效,请谨慎操作。
 - 前视视觉系统开启后,在智能返航过程中,为了确保机头朝向,用户将无法使用遥控器调整机头朝向。
 - 返航过程中,飞行器无法自动躲避位于飞行器,侧方与后方的障碍物。

降落保护功能

飞行器自主降落过程中,到达返航点上方时,若降落保护功能生效,飞行器具体表现为:

若飞行器降落保护功能检测到地面可降落时,飞行器将直接降落。


若飞行器降落保护功能检测结果为不适合降落时(例如下方为不平整地面或水面),则飞行器悬停,等待用户操作;即使严重低电量报警时,飞行器检测到不平整的地面仍然会悬停,当电量为 0% 时才开始下降,过程中依旧可以控制飞行器其它方向的飞行动作。

若飞行器降落保护功能无法检测到地面情况时,则下降到离地面 0.7 米时,DJI GO 4 App 将提示用户是否需要继续降落。用户确认安全后,点击确认或者拉油门摇杆到底保持 2 秒,飞行器降落。

⚠ 降落保护功能不做检测的情况:

- 操作俯仰 / 横滚 / 油门杆过程不做检测（松开摇杆后满足检测条件重新进入检测）。
- 飞行器定位不准确（例如：发生漂移）。
- 下视视觉系统标定异常。
- 光线情况不满足下视视觉系统使用条件。
- 在盲区前（距离障碍物 1.0 米）仍未获得有效观测，则进入最后一种情况，飞行器降落到距离地面 0.7 米时，悬停等待用户确认降落。

智能飞行模式

飞行器具备指点飞行、智能跟随、三脚架模式等智能飞行功能。点击 DJI GO 4 App 相机界面的  图标，或短按遥控器功能按键可进入智能飞行功能选项。当启用智能飞行模式时，飞行器云台相机将记录相机拍摄的视觉图像数据，并存储于飞行数据记录系统中；退出智能飞行模式时，将停止视觉图像数据记录。所记录的视觉图像数据用于和历史视觉图像数据进行实时匹配，以提高智能飞行模式的安全性和准确性。

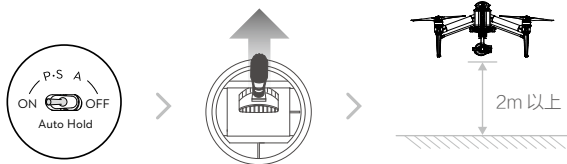
指点飞行



简介

用户可通过点击 DJI GO 4 App 中的相机界面的实景图，指定飞行器向所选目标区域前进飞行。若光照条件良好，飞行器在指点飞行的过程中可以躲避前障碍物或悬停以进一步提升飞行安全性。


启动指点飞行

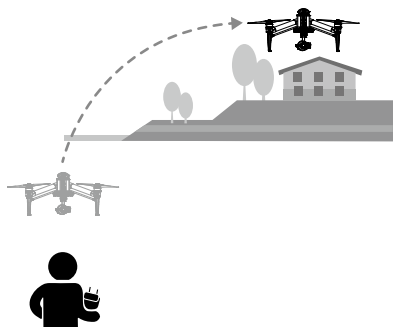
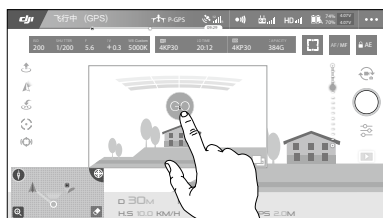
1. 确保飞行器电量充足，并处于 P 模式。启动飞行器，使飞行器起飞至离地面 2 米以上。





2. 进入 DJI GO 4 App 的相机界面，点击  并选择  指点飞行并阅读注意事项。




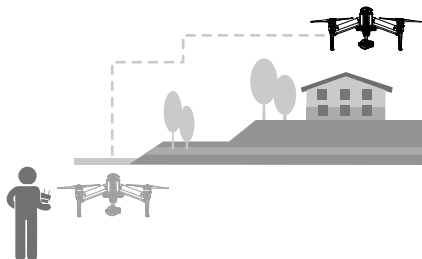
3. 轻触屏幕选定目标区域直到出现  图标。再次点击后，飞行器则自行飞往目标方向。



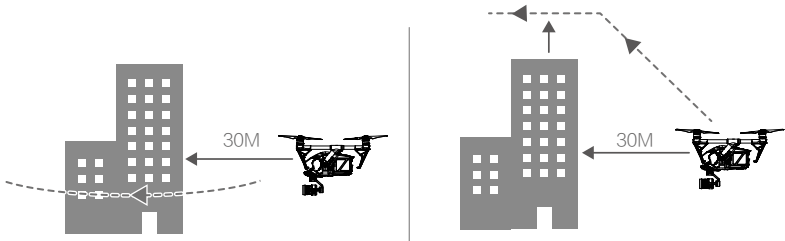
-  请勿指示飞行器飞向人，动物，细小物体（如：树枝或电线等），或透明物体（如：玻璃或水面等）。
- 用户选定的指点飞行的方向与飞行器实际飞行的方向可能存在误差。
 - 用户在屏幕上可以选的指点飞行范围是有限的，在靠近操作界面的上部或下部边缘区域点击时可能无法进行指点飞行。此时 DJI GO 4 App 将提示无法执行指点飞行。

 用户可以在 DJI GO 4 App 开启摇杆控制云台，以便在飞行过程中使用遥控器控制云台朝向。开启该功能后，所有操控模式下，云台将自动切换到自由模式。此时，控制飞行器俯仰（Pitch）运动的摇杆转变为控制云台俯仰（Pitch）的摇杆，控制飞行器横滚（Roll）运动的摇杆转变为控制云台平移轴（Pan）的摇杆。向前 / 向后拨动左边波轮可控制飞行器加速 / 减速飞行。


飞行器自行飞往  图标锁定的方向。用户可设置最大巡航速度，飞行过程中，飞行器会根据环境自动调节合适的巡航速度。飞行过程中若遇到障碍物，飞行器会根据当前飞行状态判断是否需要避障或悬停。另外，若飞行过程中遥控器信号中断，飞行器会立刻退出指点飞行并进入失控返航。

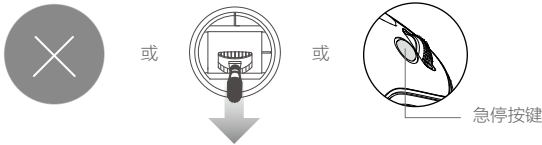


指点飞行过程中，当飞行器遇到障碍物时将会绕行，DJI GO 4 App 界面将会提示飞行器当前是向上方或者向左右绕行。



退出指点飞行

点击屏幕上的  按钮。或者向后扳动遥控器的右摇杆（以美国手为例）到底并保持 3s 以上，或者按下遥控器的“急停按键”。



退出指点飞行后，飞行器将于原地悬停。用户可重新选定指点飞行方向继续飞行。用户启动智能返航或自动降落功能时，飞行器将退出指点飞行，立刻执行返航或降落。

智能跟随

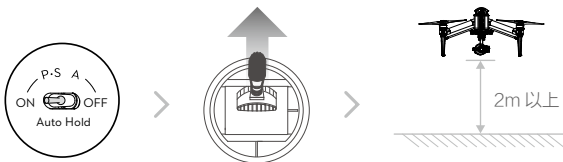
简介



基于图像的智能跟随，对人、动物、自行车 / 摩托车、小轿车、卡车、船等物体有识别功能。在跟随不同类型物体时将采用不同跟随策略。

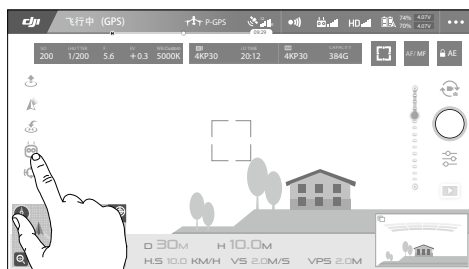
用户可通过点击 DJI GO 4 App 中的相机界面的实景图选定目标。选定目标后，飞行器将通过云台相机跟踪目标，飞行器与目标保持一定距离并跟随飞行。整个跟随过程中，无需借助 GPS 外置设备即可完成跟随功能。


启动智能跟随

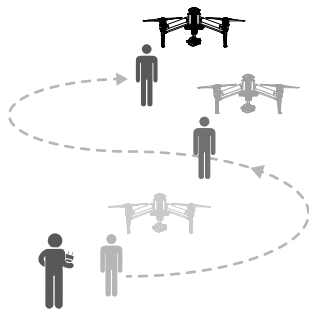
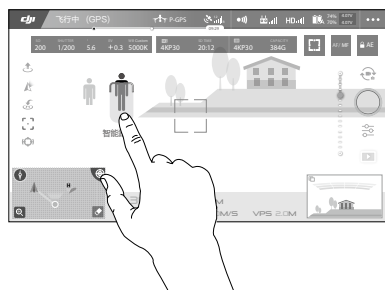
1. 确保飞行器电量充足，并处于 P 模式。启动飞行器，使飞行器起飞至离地面 2 米以上。



2. 进入 DJI GO 4 App 的相机界面，点击  选择  智能跟随并阅读注意事项。


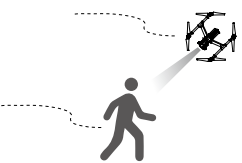


3. 轻触屏幕或拖动选择需要跟踪的目标区域，系统可自动识别跟随对象。点击  确认后，飞行器将与目标保持一定距离并跟随飞行。若出现红框，则请重新选择目标。



使用智能跟随飞行过程中，飞行器会根据视觉系统与红外感知系统提供的数据判断机身周围是否有障碍物，智能选择悬停或绕过障碍物。若跟随目标移动速度过快，或长时间被遮挡，则需要重新选定跟随目标。

智能跟随模式包含如下功能：

普通模式	平行模式
	
<p>飞行器保持与跟随目标的相对距离，寻找最短的路径跟随目标。跟随过程中可以通过横滚实现环绕目标。通过拖动目标下方的滑块可实现自动环绕目标。</p>	<p>飞行器始终保持相对目标的拍摄和跟随角度，实现正面或侧面跟随。跟随过程中可以通过横滚杆改变跟随角度或实现环绕目标。此模式下无视觉避障功能，请确保在空旷无遮挡环境下使用。</p>

- ⚠️ 请在飞行器的跟随路径上始终避让人，动物，细小物体（如：树枝或电线等），或透明物体（如：玻璃或水面）。
- 始终留意来自飞行器四周（特别是后方，左方和右方）的物体，并通过手动操作遥控器来避免碰撞。
- 时刻准备在紧急情况下手动控制飞行器或点击屏幕上的“STOP”按钮。
- 当飞行器以倒退飞行方式进行智能跟随时，请留意飞行器四周障碍物。
- 在以下场景需谨慎使用智能跟随模式：
 - a) 被跟随物体在非水平地面上移动
 - b) 被跟随物体在移动时发生大幅度的形变
 - c) 被跟随物体被长时间遮挡或位于视线外
 - d) 被跟随物体在积雪覆盖的区域
 - e) 被跟随物体与周围环境颜色或图案非常相近
 - f) 环境特别暗（光照小于 300 lux）或者特别亮（光照大于 10,000 lux）时
- 用户在使用智能跟随模式时，请务必遵守当地的法律法规对隐私权的规定。

退出智能跟随

点击屏幕上的  按钮。或者按下遥控器上的“急停按键”按钮。



退出智能跟随模式后，飞行器将于原地悬停。用户可在屏幕上重新选定需要跟随的目标继续飞行。

三脚架模式

点击 DJI GO 4 App 智能飞行模式图标可选择开启三脚架模式。三脚架模式是一种速度控制模式，通过摇杆控制飞行器速度（而非控制姿态角），该模式对摇杆抖动有一定的过滤效果，飞行速度平稳，使拍摄更加稳定流畅，因此，三脚架模式在多种场景下可代替摇臂滑轨等设施。

飞行器的最大飞行速度在 DJI GO 4 App 中可调，视觉系统的刹车距离为 3 m，同时降低了操控感度。

- ⚠️ 务必在 GPS 信号稳定良好、光照充足的地方使用三脚架模式。如果使用三脚架模式过程中 GPS 信号丢失，同时光照条件不满足视觉系统工作要求，飞行器将从三脚架模式转换成姿态模式，导致飞行器无法精确、低速飞行。请务必小心使用。

聚焦功能

聚焦功能通过视觉与 GPS 双重定位，将目标保持在画面之中。可打杆控制飞行器和拍摄对象的相对位置和移动速度，云台将实时自动调整相机角度，始终朝向拍摄目标。点击 DJI GO 4 App 聚焦功能可在界面上选取目标物，使云台执行聚焦功能，以使用户更方便拍摄目标物。

快速模式：在取景框内用手指画框即可选中目标，同时云台执行聚焦功能。

构图模式：在取景框内用手指画矩形框，待目标进入选框范围，点击“C2”按键后台执行聚焦动作，再次点击“C2”按键后台暂停聚焦功能。

自由模式：飞行器自由飞行，云台相机会始终锁定拍摄目标。

跟随模式：飞行器机头与云台相机朝向保持一致。



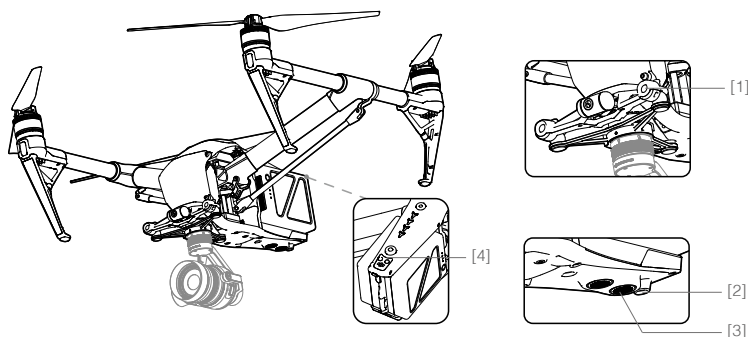
- ▲ 使用聚焦功能时，可在 DJI GO 4 App 中手动拖动目标或打杆控制云台转动，改变目标在画面中的构图位置。
- 自由模式下，飞行器默认开启自动自旋，当云台相机锁定目标拍摄过程中，云台旋转角度到达极限时，飞行器将快速自旋回位。
- 聚焦功能还可以用于 S 模式、A 模式，以及指点飞行和三脚架模式进行辅助拍摄。

视觉系统与红外感知系统

视觉系统位于飞行器机身的前部以及底部，由摄像头 [1]、[2] 和超声波传感器 [3] 模块组成。视觉系统为图像与超声波双结合的定位系统，通过视觉图像测距来感知障碍物以及获取飞行器位置信息，同时通过超声波判断当前高度，从而保证飞行器的精确定位和安全飞行。

每次视觉系统启动后，视觉系统都将记录飞行器周围的飞行环境信息并形成相应的视觉图像数据，存储于飞行数据记录系统中；视觉系统所记录的视觉图像数据用于和当前环境实时进行匹配，提升视觉系统的定位可靠性和精度。

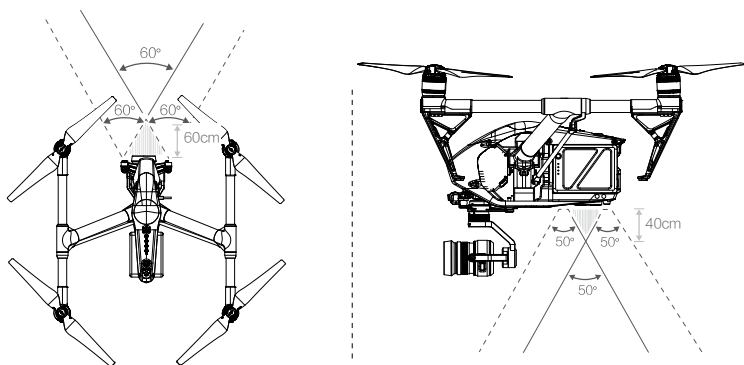
红外感知系统位于飞行器机身顶部 [4]，通过红外测距来感知障碍物。



观测范围

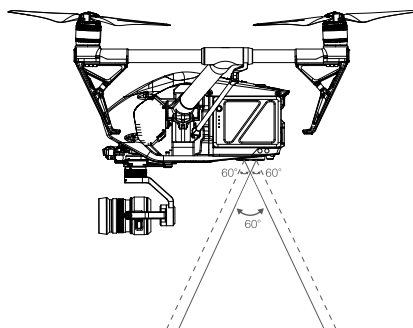
视觉系统观测范围

视觉系统的观测范围如下图所示。如有障碍物处于该观察范围以外则飞行器无法有效地躲避障碍物，此时应谨慎飞行。



⚠ 阴影区域为视觉观察盲区，即飞行器无法检测到落入该区域的障碍物，请注意飞行安全。

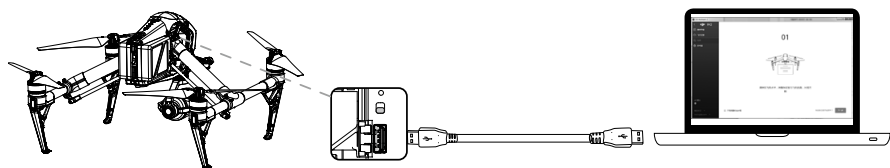
超声波传感器探测范围



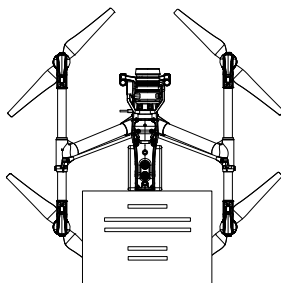
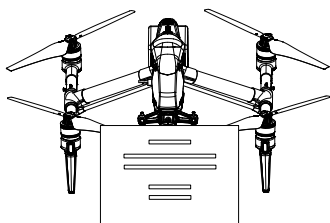
校准

使用视觉标定板校准

1. 确保飞行器处于降落模式，开启飞行器电源，并将 USB 模式切换开关拨到靠下位置。
2. 使用 Inspire 2 标配的双 A 口 USB 线连接飞行器的调参接口至个人电脑。
3. 启动 DJI Assistant 2 调参软件，使用 DJI 账号登陆并进入主界面。
4. 点击 Inspire 2，然后点击左边的校准选项。

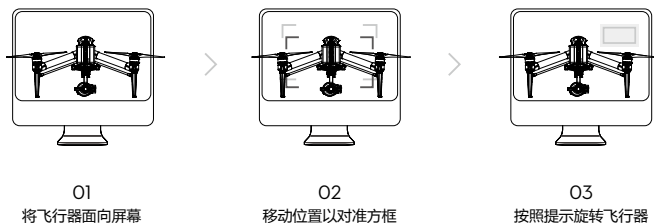


5. 将视觉标定板有圆点的一面正对前视视觉系统，根据调参软件的提示完成校准。
6. 竖直摆放飞行器，将视觉标定板有圆点的一面正对下视视觉系统，根据调参软件的提示完成校准。



使用屏幕校准

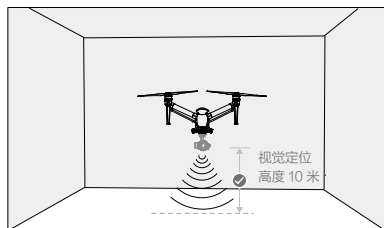
如果没有视觉标定板，可以使用屏幕进行校准。请将飞行器连接到 DJI Assistant 2，根据调参软件提示依次校准前视和下视视觉系统。下图以校准前视视觉系统进行示例：



- ⚠ • 如果在 19 寸以下的屏幕上进行校准，请调整飞行器进入运输模式。
• 校准完毕后需要等待计算校准数据，请勿关机或拔除 USB 连接线。

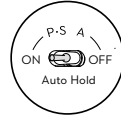
下视视觉系统使用场景

下视视觉定位功能适用于高度为 10 米以下，无 GPS 信号或 GPS 信号欠佳的环境，特别适用于室内飞行。



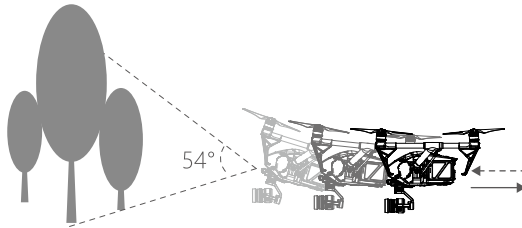
使用步骤

1. 使用遥控器飞行模式切换开关，将飞行模式切换至 P 模式。
2. 开启智能飞行电池，等待至飞行器状态指示灯显示绿灯双闪。
3. 掰杆起飞，视觉定位系统自动工作无需人工干预。



前视视觉使用场景

前视视觉系统适用于光照良好的环境，且飞行路线中遇到的障碍物质理不可特别稀疏。另外由于惯性关系，需要控制在飞行器在有效距离内刹车，飞控系统将限制飞行器的姿态角不超过 25 度，且最高飞行速度低于 14 米 / 秒。



⚠ 起落架放下时，前视视觉系统将不生效，请注意安全，谨慎飞行！

- 视觉系统与红外感知系统的测量精度容易受光照强度，物体表面纹理情况所影响，而超声波则会在某些吸音材料上会出现不能正常测距的情况。在视觉和超声波失效的情况下，视觉定位模式会自动切换到姿态模式。所以下场景，需谨慎使用：
 - a) 低空（0.5 米以下）快速飞行时，视觉系统可能会无法定位。
 - b) 纯色表面（例如纯黑、纯白、纯红、纯绿）。
 - c) 有强烈反光或者倒影的表面。
 - d) 水面或者透明物体表面。
 - e) 运动物体表面（例如人流上方、大风吹动的灌木或者草丛上方）。
 - f) 光照剧烈快速变化的场景。
 - g) 特别暗（光照小于 10 lux）或者特别亮（光照大于 10,000 lux）的物体表面。
 - h) 对超声波有强烈吸收作用的材质表面（例如很厚的地毯）。
 - i) 纹理特别稀疏的表面。
 - j) 纹理重复度很高的物体表面（例如颜色相同的小格子砖）。
 - k) 倾斜度超过 30 度的物体表面（不能收到超声波回波）。
 - l) 细小的障碍物（红外有效反射面过小）。
 - m) 飞行器速度不宜过快，如离地 1 米处时飞行速度不可超过 5 米 / 秒，离地 2 米不可超过 14 米 / 秒。

- ☀ • 请确保视觉系统的摄像机镜头清晰无污点。
- 视觉定位功能使用高度为 10 米以内。
- 由于视觉功能系统依赖地表图像来获取位移信息，请确保周边环境光源充足，地面纹理丰富。
- 视觉系统在水面、光线昏暗的环境以及地面无清晰纹理的环境中无法定位。
- 在使用视觉系统的过程中，注意附近不要开启其它 40 KHz 超声波设备，包括其它飞行器。

- ⊙ 由于视觉定位会发出人耳无法感知的超声波，该超声波或会引起动物不安，使用时请远离动物。

飞行数据

飞行器具备飞行数据记录功能。使用过程中，所有飞行相关数据都将存储于飞行器中，保持飞行器开启并连接至个人电脑，通过 DJI Assistant 2 可导出飞行数据。飞行数据包括：传感器数据、导航系统数据、设备数据、控制类数据、限飞数据和视觉图像数据。此数据通过加密的方式存储且仅存储于您的 DJI 设备中，不会自行上传至 DJI 服务器，或以其它方式自动共享至 DJI。

螺旋桨

安装 1550T 快拆螺旋桨方法

请参考本手册“安装 1550T 快拆螺旋桨”这一节。

拆卸 1550T 快拆螺旋桨方法

按住螺旋桨锁扣的弹片并转动锁扣，然后取下螺旋桨即可。

- ⚠ • 由于桨叶较薄，请小心操作以防意外划伤。
- 请使用 DJI 提供的螺旋桨，不可混用不同型号的螺旋桨。
- 螺旋桨为易损耗品，如有需要，请另行购买。
- 每次飞行前请检查螺旋桨是否安装正确和紧固。
- 每次飞行前请务必检查各螺旋桨是否完好。如有老化，破损或变形，请更换后再飞行。
- 请勿贴近旋转的螺旋桨和电机，以免割伤。

智能飞行电池

电池介绍

智能飞行电池是专门为 Inspire 2 设计的一款容量为 4280mAh、电压为 22.8V、带有充放电管理功能的电池。该款电池采用全新的高能电芯，并使用先进的电池管理系统为飞行器提供充沛电力。智能飞行电池必须使用 DJI 官方提供的专用充电器进行充电。首次使用智能电池前，请务必将智能电池电量充满。

智能飞行电池功能

智能飞行电池具有以下功能：

1. **电量显示：**电池自带电量指示灯，可以显示电池当前电池电量。
2. **电池存储自放电保护：**电池电量大于 70% 无任何操作（包括查看电量等操作）存储 10 天后，电池可启动自放电至 65% 电量，以保护电池。自放电过程约 3 天时间，期间无 LED 灯指示，可能会有轻微发热，属正常现象。保护启动时间参数可以通过 DJI GO 4 App 设置。
3. **平衡功能：**自动平衡电池内部电芯电压，以保护电池。
4. **过充电保护：**过度充电会严重损伤电池，当电池充满后会自动会停止充电。
5. **充电温度保护：**电池温度为 5℃ 以下或 45℃ 以上时充电会损坏电池，此时电池将不启动充电。

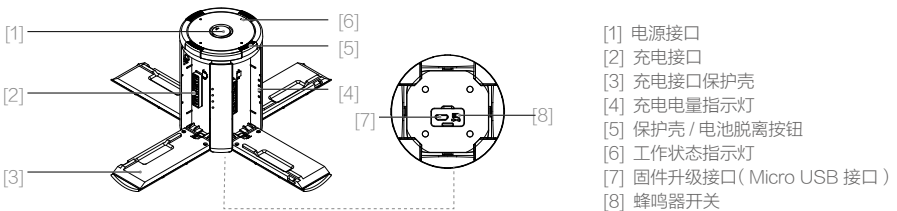
6. **充电过流保护：**大电流充电严重损伤电池，当充电电流大于 10A，电池会停止充电。
7. **过放电保护：**过度放电会严重损伤电池。当电池不在飞行状态时，电池电芯放电至 2.8V 将会切断输出；当电池处于飞行状态时，则过放电保护不启动，以保障飞行安全。当电池处于飞行放电状态时，为了尽可能的争取飞行时间，以让操作者有更多时间降落，电池会关闭过放电保护以让电池持续输出。一旦出现这种情况，很可能会因为严重过放，导致电芯电压低于 2V。严重过放的电池再次充电有极大的起火安全隐患，因此，单个电芯电压低于 2V 时，电池将被锁死，禁止再次充电。该电池无法继续使用。因此请用户千万注意，切勿故意将电池严重过放，否则将承担电池损坏的风险。
8. **短路保护：**在电池检测到短路的情况下，会切断输出，以保护电池。
9. **电芯损坏检测：**在电池检测到电芯损坏或者电芯严重不平衡的情况下，会提示电池已经损坏。
10. **休眠保护：**当电池不在飞行状态时，将会进入到休眠状态，以保持电量。
11. **通讯：**飞行器可以通过电池上的通讯接口实时获得电池信息，例如电压、电量、电流等。
12. **配对功能：**Inspire 2 提供双电池冗余的供电方式（两块电池并联使用），为获得最佳性能，要求两块电池具有比较相近的性能特性，例如循环次数、内阻等。因此建议电池从全新状态就开始配对使用。通过 DJI GO 4 App 可对两块状态相近的电池进行配对，并且使用非配对电池时，DJI GO 4 也将出现提示以提醒用户。在充电时，如果充电管家检测到一组已配对电池，则会对其同时充电。用户可以使用随箱附带的配对贴纸，对配对好电池进行标示。
13. **加热功能：**该功能可确保电池在低温情况下也可以正常工作，确保飞行安全。详见“使用电池”一节。

⚠ 使用电池前请仔细阅读并严格遵守 DJI 在本手册、免责声明、电池表面贴纸上的要求。未按要求使用造成的后果由用户承担。

使用充电管家充电

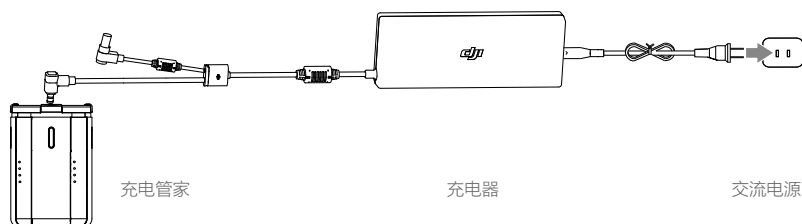
充电管家配合 Inspire 2 标配充电器使用，最多可连接四块 Inspire 2 智能飞行电池，并同时为两块进行充电。充电过程中，充电管家会优先选择两块已配对且电量较高的电池组进行充电。若用户未通过 DJI GO 4 App 对电池进行配对，则会按照电量由高到低进行充电。用户可通过 Micro USB 接口进行固件升级。

部件名称



连接电源

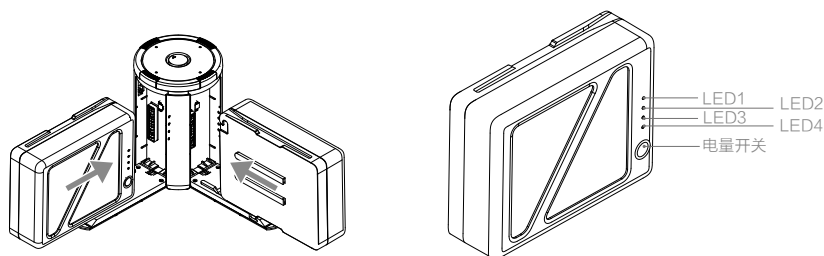
连接 Inspire 2 标配充电器到交流电源（100-240V，50/60Hz），然后打开顶部电源接口硅胶垫，将充电器 * 方头接头插入充电管家的电源接口。



* 充电器单独为 Inspire 2 智能飞行电池或遥控器充满电分别约需时 1.5 小时或 3 小时。同时充电时充电时间会略有延长，请耐心等待。

连接电池

按下充电管家上方的保护壳 / 电池脱离按钮，打开相对应的充电接口保护壳。将智能飞行电池插入充电接口，进行充电。充电时首先对已配对且剩余电量较高的电池组同时进行充电，电池组充电完成后则对另一组配对成功的电池组进行充电。若电池组未进行配对，则会按照剩余电量由高到低依次进行充电。充电过程中工作状态指示灯含义参阅“工作状态指示灯描述”。电池充满时会有声音提示，可在充电管家底部关闭蜂鸣器开关，蜂鸣含义参阅“蜂鸣器提示音描述”。



















- ⚠️
- 请务必对准智能飞行电池与充电管家的电池导轨后，插入电池。
 - 充电完成后，必须按住充电管家上方的保护壳 / 电池脱离按钮，才能移除电池。
 - 不使用充电管家时，请勿打开充电接口保护壳，避免金属端子暴露在外。

指示灯描述

充电管家 (充电电量指示灯工作状态指示灯)	描述
.....	正在充电
.....	充电完成
.....	未检测到充电器或充电器异常，请使用官方充电器重新尝试
.....	智能飞行电池异常

	……	黄灯闪烁	电池温度过高 / 过低，请等待电池恢复到可充电状态（5-40℃）
	—	黄灯常亮	等待充电
	…	绿灯轮流闪烁	未检测到智能飞行电池


电池（充电状态）


LED1	LED2	LED3	LED4	当前电量
				0%~50%
				50%~75%
				75%~100%
				充满

电池（充电保护）

LED1	LED2	LED3	LED4	显示规则	保护项目
				LED2 每秒闪 2 次	充电电流过大
				LED2 每秒闪 3 次	充电短路
				LED3 每秒闪 2 次	充电过充导致电池电压过高
				LED3 每秒闪 3 次	充电器电压过高
				LED4 每秒闪 2 次	充电温度过低
				LED4 每秒闪 3 次	充电温度过高

排除故障（充电电流过大，充电短路，充电过充导致电池电压过高，充电器电压过高）后，请按下电池电源按键取消 LED 灯保护提示，重新拔插充电器恢复充电。如遇到充电温度异常，则等待充电温度恢复正常，电池将自动恢复充电，无需重新拔插充电器。

 智能飞行电池必须使用 DJI 官方指定的专用充电器进行充电，对于使用非 DJI 官方提供的充电器进行充电所造成的一切后果，DJI 将不予负责。

 为保障安全，在运输之前或登机之前需要对电池进行放电。可将电池安装在飞行器中，在室外飞行至低电量。

蜂鸣器提示音描述

拨动充电管家底部的蜂鸣器开关可打开 / 关闭充电管家蜂鸣器。

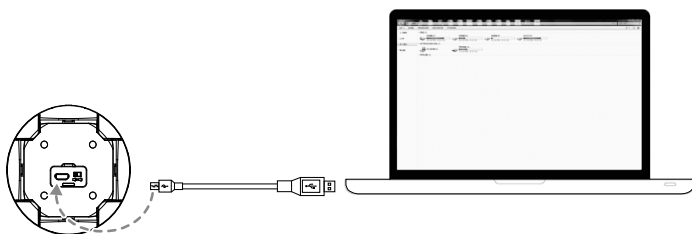
描述	鸣响方式
拨动蜂鸣开关，打开蜂鸣器	短鸣一声
当蜂鸣器开关处于打开状态，插入充电器	短鸣一声

两块智能飞行电池充电完毕	短鸣一声
红灯常亮	短鸣一声
四块智能飞行电池充电完毕	每分钟鸣响三次（两短一长），持续一小时

充电管家固件升级方法

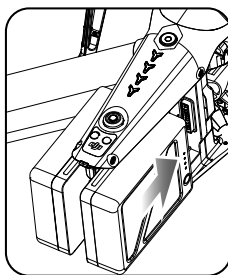
若充电管家固件需要更新，DJI 官网将发布固件升级程序，请注意产品下载页面并根据以下步骤进行固件升级。

1. 访问 DJI 官方网站下载最新固件升级程序。
(<http://www.dji.com/inspire-2/info#downloads>)
2. 连接充电管家电源，使用 Micro USB 线连接固件升级接口至计算机。



3. 运行固件升级程序，点击升级按钮，等待升级。
4. 升级成功，设备自动重启。
5. 若升级失败，请尝试重新升级。

使用电池



开启 / 关闭电池

必须将电池安装到飞行器上，才能开启和关闭电池。

开启电池：在电池关闭状态下，先短按飞行器电源按键一次，再长按电源按键 2 秒以上，即可开启电池。电池开启时，电源指示灯为红灯常亮，电量指示灯显示当前电池电量。

关闭电池：在电池开启状态下，先短按飞行器电源按键一次，再长按电源按键 2 秒以上，即可关闭电池。电池关闭后，指示灯均熄灭。

加热电池

手动加热：关机状态下，长按电量开关 3 秒，进入手动加热状态。

如果当前温度小于 15℃，则进入加热状态，此时 LED12 和 LED34 交替亮，加热到 20℃进入保温。

如果当前温度高于 15℃，则进入保温状态，此时 LED1 和 LED4 交替亮，保温温度 15-20℃，最长保温时间 30 分钟，超时自动关机。


自动加热：电池安装到飞行器上且开启电源之后，当温度低于 15℃时自动加热，自动分配功率，并保持在 15-20℃之间。


低温使用注意事项：


1. 在低温环境（<5℃）下使用电池，电池内阻加大而电压骤降，使得容量减少，从而导致续航时间减少。使用电池前务必充满电池，即电芯电压达到 4.35V。
2. 在满足以上条件起飞后，当 DJI GO 4 App 提示“严重低电压报警，降落中”时建议立刻停止飞行，并选择合适的地点降落。飞行器自动降落过程中，可通过遥控器继续控制飞行器航向（例如，推油门拉高飞行器）。
3. 在极度寒冷条件下，即使采取加热措施，电池温度可能也无法达到可用的温度，请增加保温措施。
4. 为了发挥电池的最佳性能，建议飞行前务必将电池温度保持在 15℃以上。
5. 可使用随机附赠的电池保温贴。

查看飞行器电量

































短按飞行器电源按键一次，可查看当前电量。

 电量指示灯可用于显示电池放电过程中的电池电量，指示灯定义如下。

 表示 LED 灯在指示过程中常亮

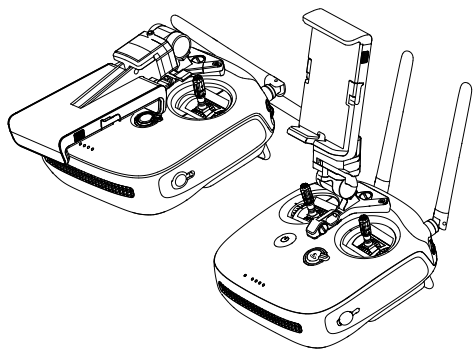
 表示 LED 灯在指示过程中有规律地亮

 表示 LED 灯熄灭

电量指示灯				当前电量
LED1	LED2	LED3	LED4	
				87.5%~100%
				75%~87.5%
				62.5%~75%
				50%~62.5%
				37.5%~50%
				25%~37.5%
				12.5%~25%
				0%~12.5%

遥控器

本章节介绍遥控器的各项功能，包括如何操控飞行器以及操作相机，并介绍如何设置多机互联模式。



遥控器

遥控器概述

Inspire 2 遥控器可工作在 2.4 GHz 与 5.8 GHz 两个频段。在城市环境中，推荐使用 5.8 GHz 频段以减低干扰。该遥控器集成了新一代 Lightbridge 高清图传系统地面端，可直接输出高清航拍图像至移动设备，并且整合了相机操作以及云台操作的功能按键，以方便用户在飞行时更轻松自如地航拍，配备了变形控制开关以控制起落架位置。该款遥控器支持多机互联模式，实现双人协作操控以分别操控飞行器和云台。

- ☑ 合规版本：Inspire 2 遥控器符合当地标准。
- 操控模式：遥控器根据操控习惯分为美国手、日本手和中国手，可以在 DJI GO 4 App 中自定义。建议初学者使用美国手作为操控方式。
- 美国手：控制油门的摇杆为遥控器的左摇杆。
- 日本手：控制油门的摇杆为遥控器的右摇杆。

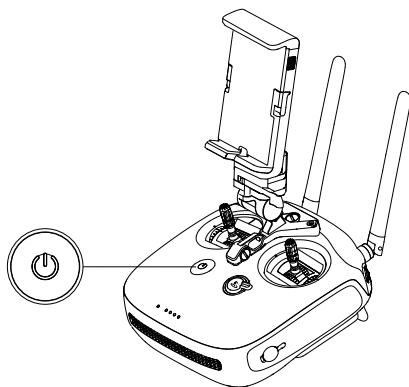
⚠ 为避免飞行器之间的通信受到干扰，请勿在同一区域（约足球场大小）内同时使用超过 3 架飞行器。

遥控器操作

开启与关闭

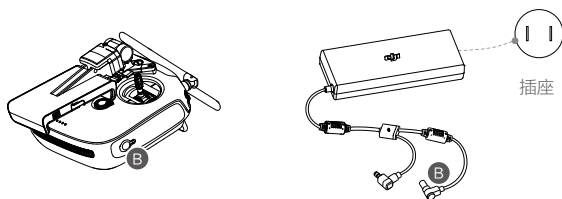
Inspire 2 遥控器内置容量为 6000 mAh 的大容量可充电电池，可通过电池电量指示灯查看当前电量。按以下步骤开启遥控器：

1. 短按一次电源按键可查看当前电量，若电量不足请给遥控器充电。
2. 短按一次电源按键，然后长按电源按键 2 秒以开启遥控器。
3. 遥控器提示音可提示遥控器状态。遥控器状态指示灯绿灯常亮（主机显示绿色，从机显示青色）表示连接成功。
4. 使用完毕后，重复步骤 2 以关闭遥控器。



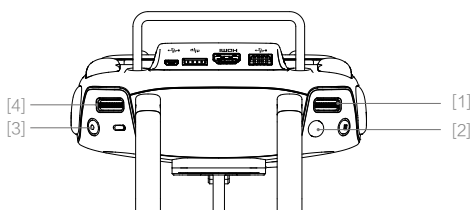
遥控器充电

用户可通过标配的充电器对遥控器电池进行充电。



控制相机

用户可通过遥控器上的“拍照按键”、“录影按键”、“相机设置转盘”实时远程操作相机进行拍摄创作。



[1] 相机设置转盘

短按一次可唤醒参数调整功能，拨动以调整相机曝光设置。在唤醒状态下短按可在允许调整的参数间切换。10s 内无操作将自动锁定。

[2] 拍照按键

按下该按键一次可以拍摄单张照片，按住不放可以连拍照片。录影过程，按下该按键也可以实现拍照。通过 DJI GO 4 App 可选择单张、多张或者定时拍摄模式。

[3] 录影按键


按下录影按键开始录影，再次按下该按键停止录影。

[4] 云台俯仰控制拨轮

可控制相机的俯仰拍摄角度。

操控飞行器

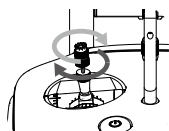
遥控器出厂时默认操控模式为美国手 (Mode 2)，本手册以美国手 (Mode 2) 为例说明遥控器的操控方式。

-
-  摇杆回中 / 中位：遥控器的摇杆处于中间位置。
 - 摇杆杆量：遥控器摇杆偏离摇杆中位的偏移量。
-

遥控器(美国手)	飞行器 (● 为机头朝向)	控制方式
		<p>油门摇杆用于控制飞行器升降。</p> <p>往上推杆，飞行器升高。往下拉杆，飞行器降低。中位时飞行器的高度保持不变（自动定高）。飞行器起飞时，必须将油门杆往上推过中位，飞行器才能离地起飞（请缓慢推杆，以防飞行器突然急速上冲）。</p>
		<p>偏航杆用于控制飞行器航向。</p> <p>往左打杆，飞行器逆时针旋转。往右打杆，飞行器顺时针旋转。中位时旋转角速度为零，飞行器不旋转。</p> <p>摇杆杆量对应飞行器旋转的角速度，杆量越大，旋转的角速度越大。</p>
		<p>俯仰杆用于控制飞行器前后飞行。</p> <p>往上推杆，飞行器向前倾斜，并向前飞行。往下拉杆，飞行器向后倾斜，并向后飞行。中位时飞行器的前后方向保持水平。</p> <p>摇杆杆量对应飞行器前后倾斜的角度，杆量越大，倾斜的角度越大，飞行的速度也越快。</p>
		<p>横滚杆用于控制飞行器左右飞行。</p> <p>往左打杆，飞行器向左倾斜，并向左飞行。往右打杆，飞行器向右倾斜，并向右飞行。中位时飞行器的左右方向保持水平。</p> <p>摇杆杆量对应飞行器左右倾斜的角度，杆量越大，倾斜的角度越大，飞行的速度也越快。</p>
		<p>云台俯仰拨轮用于控制云台俯仰角度。顺时针拨动拨轮，云台向上转动。逆时针拨动拨轮，云台向下转动。</p>
		<p>按下遥控器上的“急停按键”暂停当前任务。</p>

调整摇杆长度

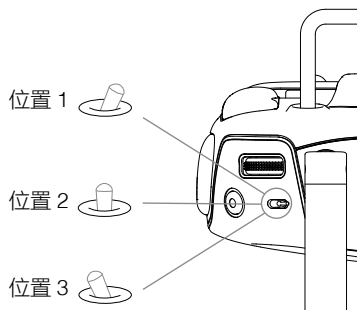
用户可根据操控习惯，调节摇杆长度。适当的摇杆长度可以提高操控的精确性。



飞行模式切换开关

拨动该开关以控制飞行器的飞行模式。飞行模式切换开关位置参见右图，每个开关位置对应的飞行模式参见下表。

位置	图示	对应飞行模式
位置 1		P 模式 (定位)
位置 2		S 模式 (运动)
位置 3		A 模式 (姿态)



P 模式 (定位)： 使用 GPS 模块或多方位视觉系统以实现飞行器精确悬停，指点飞行以及其他智能飞行模式等功能。该模式下飞行器的感度值被适当调低。

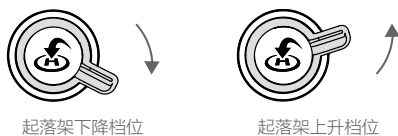
S 模式 (运动)： 使用 GPS 模块或下视视觉系统以实现精确悬停，该模式下飞行器的感度值被适当调高，务必格外谨慎飞行。

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

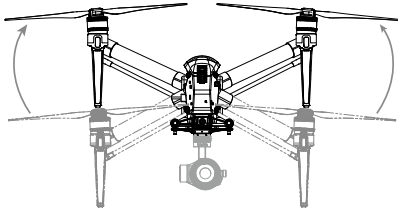
飞行模式切换开关默认锁定于 P 模式，如需在不同的飞行模式之间切换，需进入 DJI GO 4 App 中的相机界面，点击“”，打开“允许切换飞行模式”以解除锁定，否则即使飞行模式切换开关在 S 档位，飞行器仍按 P 模式飞行，且 DJI GO 4 App 将不出现智能飞行选项。解除锁定后，再将飞行模式切换开关从 P 档切到 S 档以进入 S 模式飞行。

起落架控制

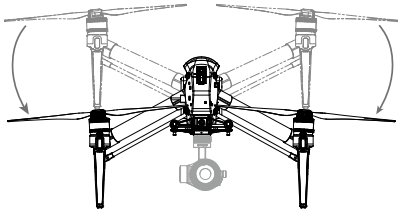
智能起落架具有飞行器起飞后自动上升、降落时自动下降的功能。用户也可以通过遥控器的变形控制开关，手动控制起落架位置。拨动变形控制开关可以控制起落架上升或下降，起落架有上升与下降两档可调整。



1. 上升：将起落架升起至最高位置，便于航拍。使用 DJI GO 4 App 的自动起飞功能时，飞行器在上升至离地面 1.2 米以后，起落架将自行上升。



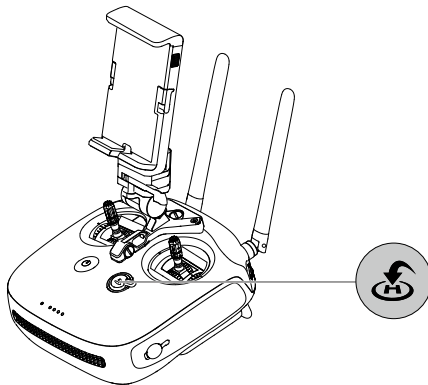
2. **下降：**将起落架降至最低位置，使飞行器安全降落。使用 DJI GO 4 App 的自动降落功能时，起落架将自行下降。



-
- ⚠ • 为保护云台相机，飞行器在地面时，禁用变形功能。
• 如果未放下起落架，则不能完成降落。
-

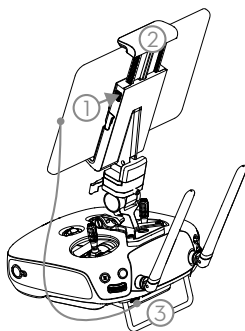
智能返航按键

长按圆形按键至蜂鸣器发出“嘀·嘀·嘀·嘀”表示请求返航，发出“嘀嘀·嘀嘀·嘀嘀·嘀嘀”表示图传已经连接，并且飞行器接收到返航指令并开始返航。在返航过程中，用户仍然可通过遥控器控制飞行。短按一次此按键将结束返航，重新获得控制权。



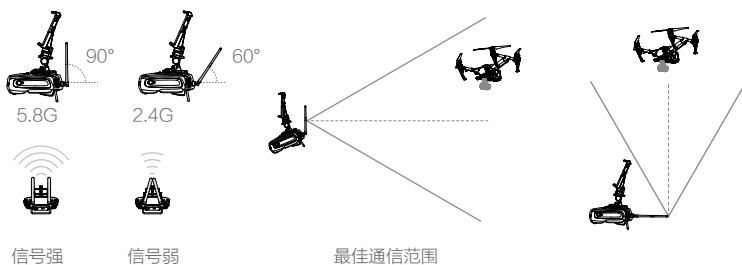
连接移动设备

遥控器需通过 USB 接口连接移动设备，将安装了 DJI GO 4 App 的移动设备用数据线与遥控器背部的 USB 接口连接，将移动设备安装至移动设备支架上，调整移动设备支架的位置，确保移动设备安装牢固。



遥控器信号范围

遥控器信号的最佳通信范围如下：



操控飞行器时，务必使飞行器处于最佳通信范围内。及时调整操控者与飞行器之间的方位或距离，以确保飞行器总是位于最佳通信范围内。5.8G 或者 2.4G 频率下，最佳通信范围的天线位置不同，请根据实际情况调整天线位置。

遥控器多机互联模式

Inspire 2 遥控器支持多机互联模式，该模式适用于双人同时操控同一台飞行器。在此模式下，“主”遥控器操作者可专注于操控飞行器的航向，而“从”遥控器操作者可控制云台朝向，进行拍摄操作，但无法操控飞行器航向。主从机通过 WiFi 进行通信。

多机互联模式下，DJI GO 4 App 将通过以下图标显示云台当前控制权：


- ▲：该遥控器具有云台控制权。
- ⦿：当遥控器为“主”机时，点击该图标，切换成 ▲ 时，可获得云台控制权。当遥控器为“从”机时，点击该图标，可释放云台控制权。

- △ 使用多机互联模式后，当主机获得云台控制权时，操作者可通过“主”遥控器控制云台俯仰角度（Pitch）和平移角度（Pan），当从机获得云台控制权时，操控者可通过“从”遥控器控制云台俯仰角度（Pitch），平移角度（Pan）以及横滚角度（Roll）。
- 俄国和以色列不支持主从机功能。

设置多机互联模式

多机互联默认关闭，在使用多机互联模式前，需分别对“主”遥控器与“从”遥控器进行设置。“主”遥控器需设置连接密码，“从”遥控器通过连接密码与主机连接。参照如下步骤进行设置：

“主”遥控器：

1. 连接移动设备，在移动设备上运行 DJI GO 4 App。
2. 进入相机界面，点击  图标进入遥控器设置页面。
3. 在“设置遥控器状态”中点击“主机”，以设置该遥控器为“主”遥控器。



4. 密码栏内显示的密码为连接密码，“从”遥控器操作者使用该密码与飞行器连接。

“从”遥控器：

1. 在“设置遥控器状态”选项中选择“从机”，确保遥控器工作在“从机”状态。



- ⚠ 遥控器设置成“从机”模式后，“从”遥控器将无法和飞行器对频，同时“从”遥控器也无法操控飞行器航向。如需要重新与飞行器对频，需进入“主从机功能设置”页面，将该“从”遥控器设置为“主机”。

2. 点击“搜索主机”，搜索附近的主机。

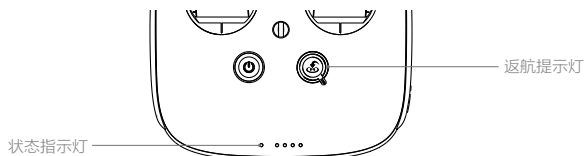










3. 从“主机列表”中选择需要连接的主机，输入“主”机的连接密码，连接至“主”机。



遥控器指示灯信息

遥控器面板分别安装了遥控器状态指示灯以及返航提示灯。遥控器状态指示灯显示遥控器连接状态，返航提示灯显示飞行器的返航状态。详情请参阅下表：





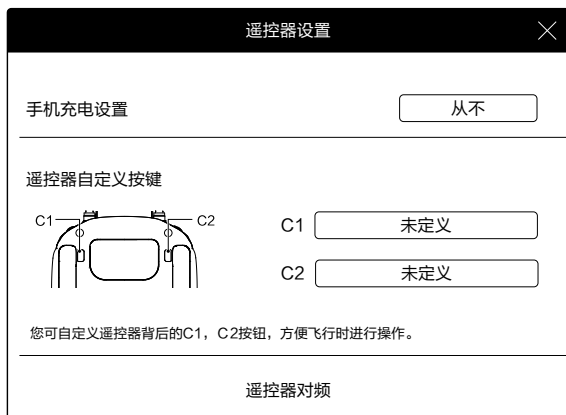
遥控器状态指示灯	提示音	遥控器状态
 — 红灯常亮	—	遥控器设置为“主”机，但未与飞行器连接。
 — 绿灯常亮	—	遥控器设置为“主”机，与飞行器连接正常。
 — 紫灯常亮	—	遥控器设置为“从”机，但未与飞行器连接。
 — 青灯常亮	—	遥控器设置为“从”机，与飞行器连接正常。
 …… 红灯慢闪	D-D-D……	遥控器错误。
返航提示灯	提示音	飞行器状态
 — 白灯常亮	♪ 启动音	启动返航
 …… 白灯闪烁	D ……	请求返航
 …… 白灯闪烁	DD ……	正在返航

⚠ 当遥控器电池电量严重不足时，遥控器状态指示灯红灯闪烁并且会发出报警提示音。

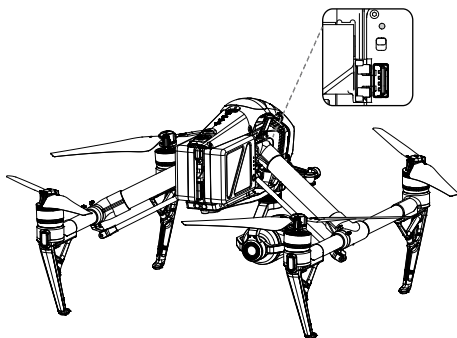
遥控器对频

出厂时，遥控器与飞行器内置的接收机已完成对频，通电后即可使用。如更换遥控器，需要重新对频才能使用。对频步骤如下：

1. 先开启遥控器，连接移动设备。然后开启智能飞行电池电源，运行 DJI GO 4 App。
2. 进入相机界面，点击   图标，然后点击“遥控器对频”按钮。



3. DJI GO 4 App 显示倒数对话框，此时遥控器状态指示灯显示蓝灯闪烁，并且发出“滴滴”提示音。
4. 按下对频按键（如下图所示）后松开，等待几秒钟后完成对频。对频成功后，遥控器指示灯显示绿灯常亮。



-
- ⚠ • 遥控器设置成“从机”模式后，该“从”遥控器将无法和飞行器对频，需进入“主从机功能设置”页面，将该“从”遥控器设置为“主机”。
- 新遥控器与飞行器连接后，原遥控器将断开与飞行器的连接。
-

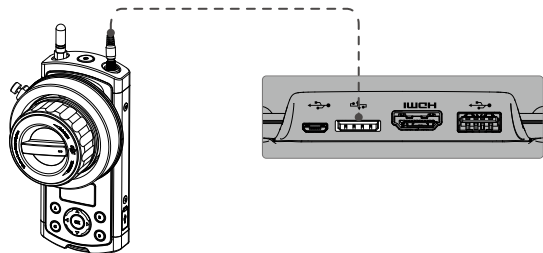
☀ 同时按下 C1, C2 和录影按键，可进行快速对频。

配合 DJI FOCUS 使用

DJI Focus 和 Focus Handwheel 可以配合 Zenmuse X5S 和 X4S 云台相机使用。遥控器通过与云台相机内置电机通信，可以调节对焦点。下面以 DJI Focus 为例进行说明。

连接

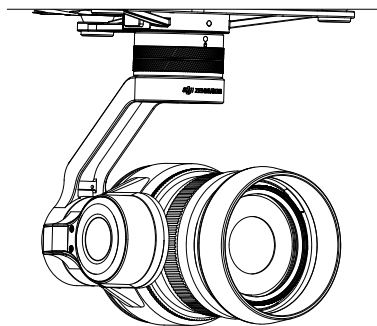
使用遥控器 CAN Bus 连接线，连接 DJI Focus 遥控器的数据接口与 Inspire 2 遥控器的 CAN Bus 接口。或使用 Inspire 2 的双遥控器版本，请连接主机的 CAN Bus 接口。



-
- ☀ • 使用 DJI Focus 对焦时，请确保云台相机档位在 AF 档。
- 更多设置信息，请参考《DJI FOCUS 用户手册》。
-

云台相机

本章节以 Zenmus X5S 为例介绍相机的技术参数，云台的活动范围以及工作模式。



云台相机

相机

相机概述

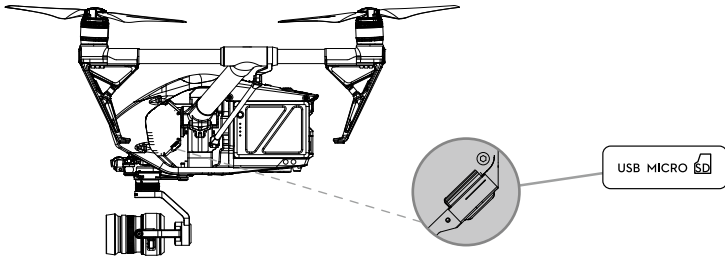
Zenmuse X5S 云台相机采用 4/3 英寸 CMOS 影像传感器，有效像素为 2080 万。支持最高每秒 30 帧 5.2K 及最高每秒 60 帧 4K 的 CinemaDNG 格式无损视频录制，以及最高 2080 万像素静态照片拍摄。机身设计可安装符合 M4/3 规格的镜头。支持多种拍摄模式，包括单拍、多张连拍和定时拍摄。多张连拍支持极速连拍和自动包围曝光两种模式，最高可支持 14 张连拍。

配合 DJI CINESSD 高速存储卡使用，Zenmuse X5S 可拍摄最高码流为 4.2 Gbps 的无损格式视频，并实现 20 张每秒的 2080 万像素的 DNG 照片无限连拍。

Zenmuse X5S 配备高精度三轴增稳云台，控制精度为 $\pm 0.01^\circ$ ，在飞行过程中可以拍出稳定的画面。支持云台相机水平方向 $\pm 320^\circ$ 旋转、垂直方向 $+40^\circ$ 至 -130° 旋转以获得最佳的拍摄角度。安装到 DJI Inspire 2 飞行器，使用 DJI Go 4 App 可实时预览高清图像，并进行拍摄设置。

Micro SD 卡槽

Inspire 2 标配容量为 16GB 的 Micro SD 卡，可支持最高容量为 128GB 的 Micro SD 卡。由于相机要求快速读写高分辨率的视频数据，请使用 UHS-3 及以上规格的 Micro SD 卡，以保证高清视频正常录制。



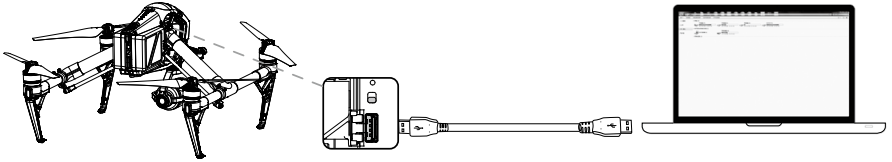
⚠ 目前可支持以下 Micro SD 卡类型，并且将会陆续更新其它支持的 Micro SD 卡类型。

- Sandisk Extreme 32GB UHS-3 MICROSDHC
- Sandisk Extreme 64GB UHS-3 MICROSDXC
- Panasonic 32GB UHS-3 MicroSDHC
- Panasonic 64GB UHS-3 MicroSDXC
- Samsung PRO 32GB UHS-3 MicroSDHC
- Samsung PRO 64GB UHS-3 MicroSDXC
- Samsung PRO 128GB UHS-3 MicroSDXC

- ⊙ 请勿在拍照或录影过程中拔出 Micro SD 卡，否则拍摄过程中得到的数据文件有可能会丢失。
- 为保证相机系统稳定性，单次录影时长限制在 30 分钟以内。

USB 接口

在飞行器电源开启的情况下，通过双 A 口 USB 连接线连接到 PC，可以方便地拷贝相机 Micro SD 卡内的照片 / 视频。用户也可通过 SD 读卡器读取相片和视频数据。



⚠ 必须开启智能飞行电池，才能进行拷贝。

相机操作

遥控器操作

用户可通过遥控器上的拍照按键，录影按键对相机进行操作。详细的操作方法，请参阅“控制相机”。

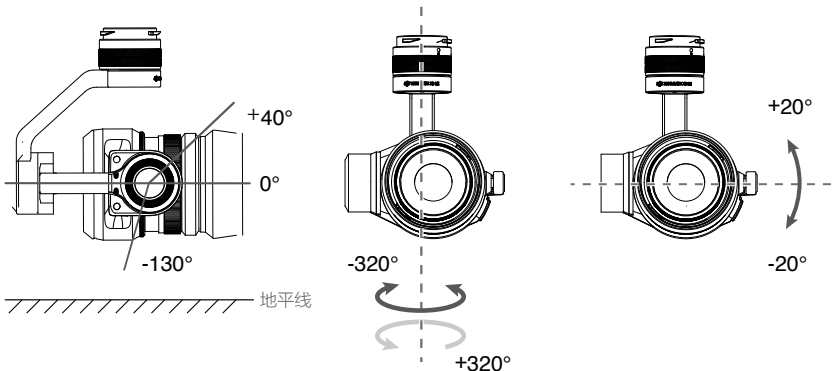
DJI GO 4 App 控制

用户可通过对 DJI GO 4 App 相机进行操作。详细的操作方法，请参阅“Zenmuse X5S 用户手册”。

云台

云台概述

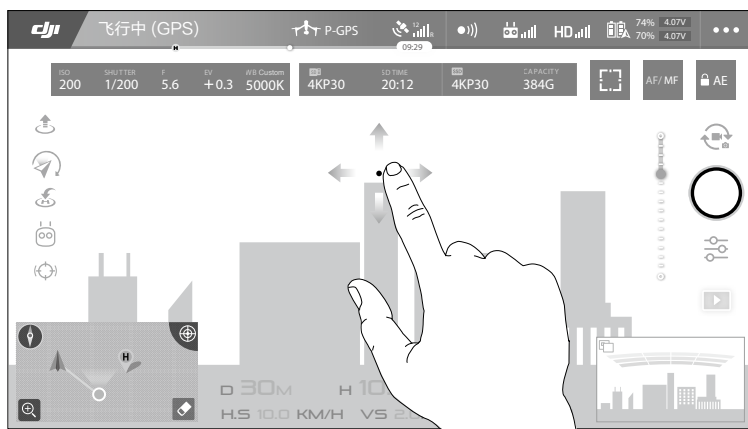
三轴稳定云台为相机提供稳定的平台，使得在飞行器飞行的状态下，相机能拍摄出稳定的画面。用户可以操控云台三个轴的角度。



使用 DJI GO 4 App 控制云台朝向

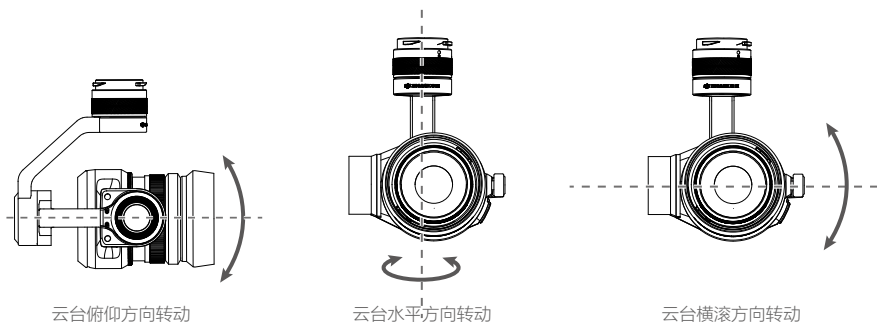
除了可以使用遥控器操控云台以外，用户可进入 DJI GO 4 App 的相机界面操控云台方向。具体使用步骤如下：





1. 打开 DJI GO 4 App，进入相机界面。
2. 手指轻触屏幕直至出现蓝色光环。
3. 如下图所示在相机界面上滑动手指以控制云台方向。



云台工作模式

云台可工作于三种模式，以适应不同的拍摄需求。用户需通过 DJI GO 4 App 动态调整云台的工作模式。云台工作模式的详细信息，请参阅以下说明：



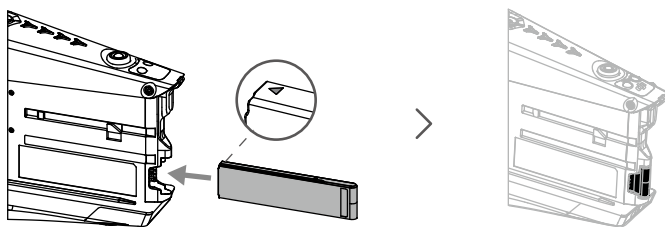
		跟随模式 该模式下无法控制云台平移轴（Pan）转动。
	自由模式	云台水平转动方向（Pan 轴）独立于飞行器机头航线运动。
	复位功能	云台水平方向（Pan 轴）由当前方位回中至飞行器机头方位，两者角度最终保持一致，云台俯仰角（Pitch 轴）在回中过程中保持不变。
	<ul style="list-style-type: none"> 切勿让任何东西阻挡云台。起飞前请将飞行器放置在平坦开阔的地面上，请勿在电源开启后碰撞云台。 单遥控器操作时，云台只有跟随模式和自由模式。跟随模式下无法控制云台平移轴（Pan），自由模式下，按住 C1 按键并拨动控制拨轮可控制云台平移轴（Pan）。 当使用多机互联模式，从遥控器获得控制权时，云台将处于自由模式。 	

使用 DJI CINESSD

DJI CINESSD 高速存储卡是 DJI 新推出的高速存储设备，可存储高质量视频文件。

存储数据

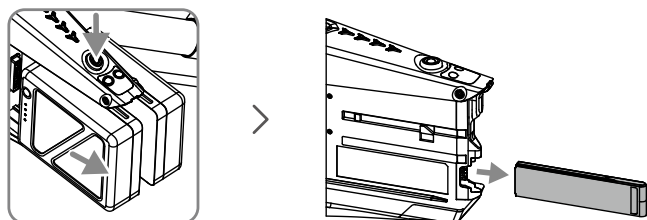
1. 确保飞行器电源关闭。
2. 按照下图将存储卡插入（注意确保插入到位）。



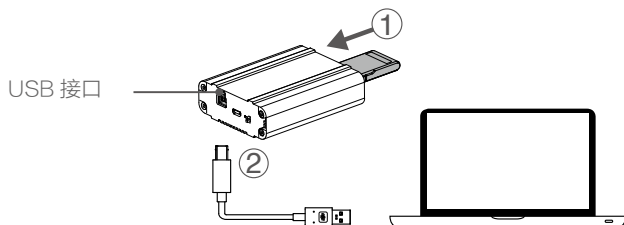
3. 开启飞行器电源。
4. 通过 DJI GO 4 App 操作进行拍摄时，可以查看存储卡相关信息。

导出数据

1. 关闭飞行器电源，取下电池后再拔出存储卡。




2. 将存储卡插入 DJI CINESSD 读卡器中 (注意确保插入到位)，通过 USB 数据线连接到电脑上。




3. 连接成功后，电脑将会显示磁盘 DJI_XXXX。打开磁盘，进行数据导出。

4. 数据导出结束后，需正常卸载读卡器设备，再拔出数据线，否则可能导致数据丢失或损坏。


 数据导出过程中无需下载任何软件，您也可以根据自身需求下载 DJI 相关软件进行数据导出：

- Windows 设备：安装 DJI Camera Exporter。
- Mac 设备：安装 DJI CINELIGHT™。

-  请勿带电插拔存储卡，否则将会导致数据文件损坏或丢失。
- 请先将存储卡插入读卡器后，再将读卡器连接至电脑。
 - 建议使用 CINESSD 进行视频录制 (如 CinemaDNG 及 ProRes) 时选择手动模式 (M)，避免因自动曝光 (AUTO、A、S) 可能额外引入的亮度变化而影响素材的使用。
 - PC 与 MAC 显示界面稍有不同，具体以您的系统显示为准。

删除数据

为保持存储卡最佳性能，读卡器只提供数据导出功能。如需删除卡内文件，请将存储卡插入飞行器，使用 DJI GO 4 App 将存储卡格式化，释放存储空间。

 确保格式化前已将文件备份，以免误删。

参数

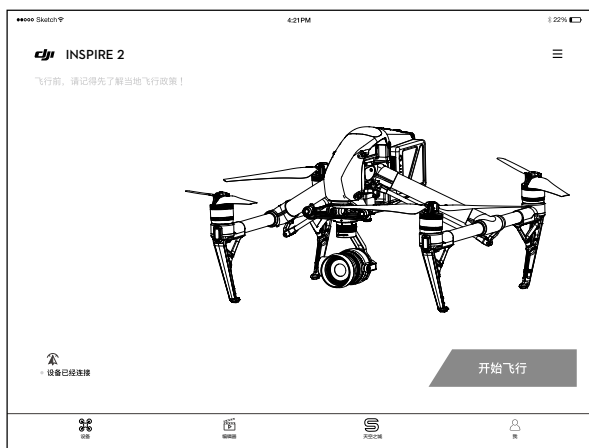
容量	120 GB* / 240 GB / 480 GB
尺寸	105.5 mm × 27 mm × 7 mm
重量	42.5 g
工作环境温度	0 °C 至 40 °C
储存环境温度	-40 °C 至 85 °C
* 120 GB 不支持录制 4k60 CinemaDNG raw 和 5.2k30 格式。 湿度要求	5% 至 95%，无结露

DJI GO 4 App 主界面

本章节介绍 DJI GO 4 App 界面的主要功能。

DJI GO 4 App 主界面

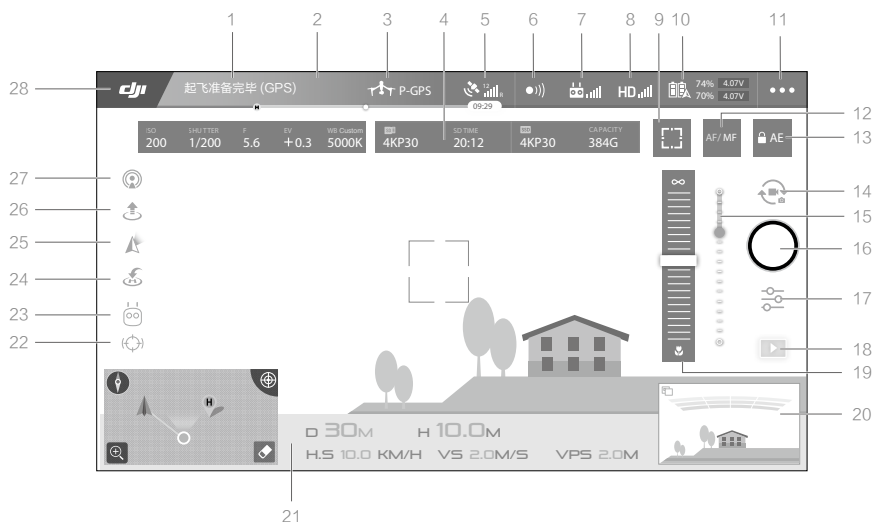
DJI GO 4 App* 专门为 DJI 航拍一体机而设计。用户可以通过点击 DJI GO 4 App 来操作 Inspire 2 上的云台和相机，控制拍照、录影以及设置飞行参数，还可以直接分享所拍摄的照片与视频到社交网络。为配合 Lightbridge 高清图传使用，DJI GO 4 App 设计为高清界面，推荐在平板设备上安装使用以获得最佳的视觉体验。




* 不包含模拟器。

设备


用户可从设备页面进入相机界面。




1. 飞行器状态提示栏

：显示飞行器的飞行状态以及各种警示信息。

2. 智能飞行电池电量

：实时显示当前智能飞行电池剩余电量及可飞行时间。电池电量进度条上的不同颜色区间表示不同的电量状态。当电量低于报警阈值时，电池图标变成红色，提醒您尽快降落飞行器并更换电池。

3. 飞行模式

：显示当前飞行模式。点击进入飞控设置菜单，可进行飞行器返航点、限高、限远等基础设置及感度参数调节等高级设置。

4. 相机参数


显示相机当前拍照 / 录像参数及剩余可拍摄容量。

ISO	SHUTTER	F	EV	WB Custom		SD TIME		CAPACITY
200	1/200	5.6	+0.3	5000K	4K30	20:12	4K30	384G


(1) 点击 ，可设置白平衡参数。

(2) 点击    ，可设置拍照和录影参数。


5. GPS 状态

：用于显示 GPS 信号强弱。


6. 障碍物感知功能状态

：用于显示障碍物感知功能是否正常工作。点击可进入更多关于障碍物感知功能的设置操作。



7. 遥控链路信号质量

：显示遥控器与飞行器之间遥控信号的质量。点击可进入更多关于遥控器的设置操作。




8. 高清图传链路信号质量

：显示飞行器与遥控器之间高清图传链路信号的质量。点击可进入更多关于高清图传的设置操作。

9. 对焦 / 测光切换按键

 / ：点击按键可切换对焦 / 测光模式，在相关模式下单击屏幕画面可进行对焦 / 测光。

10. 电池设置按键

  ：实时显示当前智能飞行电池剩余电量。

点击可设置低电量报警阈值，并查看电池信息。可设置存储自放电启动时间。当飞行时发生电池放电电流过高、放电短路、放电温度过高、放电温度过低、电芯损坏异常情况，界面会实时提示。

11. 通用设置按键

•••：点击按键打开通用设置菜单，可设置参数单位、直播平台、航线显示等。

12. 自动对焦 / 手动对焦

AF/MF：点击可以切换对焦模式为自动对焦或手动对焦。

13. 自动曝光锁定

🔒 AE：点击按键可锁定当前曝光值。

14. 拍照 / 录影切换按键

🔄：点击该按键可切换拍照或录影模式。

15. 云台角度提示

📏：显示云台当前俯仰角度。

16. 拍照 / 录影按键

📷 / 🎥：点击该按键可触发相机拍照或开始 / 停止录影，录影时按钮下方会显示时间码表示当前录影的时间长度。按下遥控器上的拍照 / 录影按键亦可进行拍照 / 录影。

17. 拍摄参数按键

⚙️：点击该按键可设置拍照与录影的各项参数。例如相机的 ISO、快门、曝光补偿参数，以及录影的色彩模式、录影文件格式等参数。

18. 回放按键

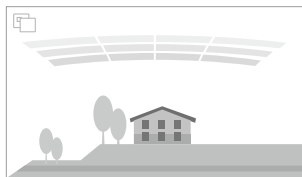
▶️：点击回放按键查看已拍摄的照片及视频。

19. 手动对焦调节

仅在手动对焦模式下面有效，可手动调节对焦。

20. FPV 窗口

FPV 摄像头观测实时画面，仅适用于平板电脑。使用两指触屏缩放窗口大小。




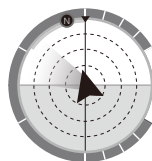
———：指示不同方向上飞行器与障碍物的距离。红色、橙色、黄色、绿色依次指示由近至远与障碍物的相对距离。

: 点击放大 FPV 窗口到屏幕中间。

21. 飞行状态参数



- (1) 点击该图标快速切换至地图界面。
- (2) 点击  可以显示飞行姿态图标及雷达功能。



飞行姿态图标用于实时显示飞行器的飞行姿态。其中：

- 红色飞行图标代表飞行器。
- 浅灰色和蓝色的比例表示飞行器的前后倾斜角度。
- 浅灰色和蓝色分界线的倾斜程度表示飞行器的左右倾斜角度。
- 蓝线表示当前云台俯仰轴姿态。
- 最外灰色圈表示当前功率。

(3) 飞行参数

距离：飞行器与返航点水平方向的距离。

高度：飞行器与返航点垂直方向的距离。


水平速度：飞行器在水平方向的飞行速度。

垂直速度：飞行器在垂直方向的飞行速度。


(4) 飞行距离图标

实时显示飞行器与操控者水平方向的距离。当飞行器距离地面较近时，将切换显示飞行器距离地面高度。


22. 聚焦功能

: 点击该图标使用聚焦功能。

23. 智能飞行模式

: 显示当前飞行模式。点击选择不同的智能飞行模式。



24. 智能返航

：点击此按键，飞行器将即刻自动返航降落并关闭电机。


25. 云台工作模式

包括跟随模式、自由模式和复位功能。


26. 自动起飞 / 降落

 / ：轻触此按键，飞行器将自动起飞或降落。

27. 直播

：当出现直播图标时，表示当前航拍画面正被共享至 YouTube 直播页面。使用该功能前请确认移动设备已开通移动数据服务。

28. 主界面

：轻触此按键，返回主界面。

编辑器

DJI GO 4 App 集成了 DJI 专有的视频编辑器。用户可通过视频编辑器快速剪辑影片，即时分享。内置视频编辑器可方便用户随时进行剪辑，并可为视频添加文字及音乐，与好友分享飞行的精彩瞬间。

天空之城

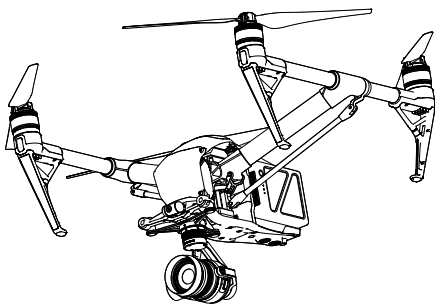
浏览 DJI 产品动态，查看精彩视频及图片。

我

管理 DJI 账号，上传视频作品，访问 DJI 官方商城及 DJI 官方论坛等。

飞行

本章节介绍了飞行注意事项，飞行限制区域以及飞行器注意事项。



飞行

安装准备完成后，请先进行飞行培训或训练，比如使用 DJI GO 4 App 模拟器进行飞行练习、由专业人士指导等。飞行时请选择合适的飞行环境或使用新手模式飞行。飞行器飞行限高 500 米，请勿超过安全飞行高度。飞行前务必阅读《免责声明和安全操作指引》以了解安全注意事项。

飞行环境要求

1. 恶劣天气下请勿飞行，如大风（风速五级及以上）、下雪、下雨、有雾天气等。
2. 选择开阔、周围无高大建筑物的场所作为飞行场地。大量使用钢筋的建筑物会影响指南针工作，而且会遮挡 GPS 信号，导致飞行器定位效果变差甚至无法定位。
3. 飞行时，请保持在视线内控制，远离障碍物、人群、水面等。
4. 请勿在有高压线，通讯基站或发射塔等区域飞行，以免遥控器受到干扰。
5. 高海拔地区由于环境因素导致飞行器电池及动力系统性能下降，飞行性能将会受到影响，请谨慎飞行。
6. 在南北极圈内飞行器无法使用 P 模式飞行，可以使用 A 模式与视觉定位系统飞行。

GEO 地理围栏系统

简介

DJI 独立研发的 GEO 地理围栏系统是一个全球信息系统，致力于在法律规范范围内为 DJI 用户提供实时空域信息，它不但可以通过提供飞行资讯、飞行时间和地点等信息协助用户制定最佳的飞行决策，还能通过实时更新飞行安全与飞行限制相关信息实现特殊区域飞行限制功能。但考虑部分用户的特殊飞行需求，如需要在限制区域内执行飞行任务，大疆 GEO 地理围栏系统同时提供飞行区域解禁系统，用户可根据飞行区域的限制程度，采取相应的方式完成解禁申请。

特殊区域飞行限制

特殊区域是指 GEO 系统通过技术动态覆盖全球各类飞行受限制的区域，飞行用户可以通过 DJI GO 4 App 实时获取相关受限资讯，包含但不限于机场限飞区域、突发情况（如森林火灾、大型活动等）造成的临时限飞区域、以及一些永久禁止飞行的区域（如监狱、核电站等）。此外，用户在部分允许飞行的区域（例如野生保护区、人流密集的城镇等）也可能收到飞行警示。以上这些无法自由飞行的区域统称为限飞区，并且相应划分为警示区、加强警示区、授权区、限高区和禁飞区等限飞区域。系统默认开启特殊区域飞行限制，在可能引起安全问题的区域内限制无人机起飞或飞行。DJI 官方网站上公布了全球已被飞行限制功能覆盖的特殊区域列表，详情请参考飞行限制特殊区域：<https://www.dji.com/flysafe/geo-map>。

警示区：飞行器在此区域飞行时，会收到警告提醒。

加强警示区：飞行器在此区域飞行时，会收到警告确认提醒，用户需完成飞行行为的确认。

授权区：飞行器在获得解禁授权前，无法在此区域飞行，用户在取得身份验证后可自主申请解禁授权。

限高区：飞行器在此区域飞行时，飞行高度将受到限制。

禁飞区：飞行器无法在此区域飞行。如您已获得有关部门在此区域的飞行许可，请访问 <https://www.dji.com/flysafe> 或者联系 flysafe@dji.com 申请解禁。

DJI 对禁飞区域的设置及提示仅为辅助保障用户飞行安全，不保证与当地法律法规完全一致。用户在每次飞行前，应当自行查询飞行区域的法律法规及监管要求，并对自身的飞行安全负责。

在靠近或者处于限飞区域时，所有的智能飞行功能均会受到影响。包括但不限于：靠近限飞区域时飞行器会被减速、无法设置飞行任务、正在执行的飞行任务会被中断等。

飞行限制功能

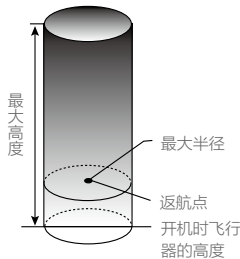
简介

根据国际民航组织和各国空管对空域限制的规定以及对无人机的管理规定，无人机必须在规定的空域中飞行。出于飞行安全考虑，DJI 飞行器默认开启飞行限制功能，包括 GEO 地理围栏系统的特殊区域飞行限制以及本节的高度和距离限制，以帮助用户更加安全合法地使用本产品。

GPS 有效时，特殊区域飞行限制与高度和距离限制共同影响飞行；否则，飞行器仅受高度限制。

限高限低和距离限制

限高与限低高度用于限制飞行器的飞行高度，最大半径用于限制飞行器的飞行距离。用户可以在 DJI GO 4 App 中设置。



GPS 信号佳		
	飞行限制	DJI GO 4 App 提示
最大高度	飞行高度将不能超过 DJI GO 4 App 中设置的最大高度。	已达最大限飞高度，可根据需要在飞控设置中调整。
最大半径	飞行器距离返航点的距离将不能超过 DJI GO 4 App 中设置的最大半径。	已达最大限飞距离，可根据需要在飞控设置中调整。


GPS 信号不佳		
	飞行限制	DJI GO 4 App 提示
最大高度	GPS 信号欠佳但视觉定位系统生效时，限飞高度为 8 米。GPS 信号欠佳且视觉定位系统失效时，限飞高度为 30 米。	已达最大限飞高度，可根据需要在飞控设置中调整。
最大半径	无限制。	无提示。


- ⚠
- 飞行器由于惯性冲出限制边界后，遥控器仍有控制权，但不能继续让飞行器继续靠近限制飞行区域。
 - 如果飞行器位于最大半径之外，一旦 GPS 信号由差变好，则飞行器将会自动返回到最大半径之内。
 - 为保证飞行安全，请尽量避免机场、高速公路、火车站、地铁站以及市区等区域进行飞行；尽量在视距范围内飞行。

特殊区域飞行限制说明

以下分别对特殊区域飞行限制的几个区域进行说明。

区域	特殊区域飞行限制
禁飞区	起飞：电机无法启动。
	飞行中：若飞行器 GPS 信号由差变为良好时，DJI GO 4 App 会提示 20 秒倒计时，而倒计时结束后，飞行器将立即半自动降落，落地后自动停止电机。
	飞行中：飞行器从外部接近禁飞区边界时，将自动减速并悬停。
授权区	起飞：电机无法启动（用户通过手机号进行身份认证后，可以解锁）。
	飞行中：若飞行器 GPS 信号由差变为良好时，DJI GO 4 App 会提示 20 秒倒计时，而倒计时结束后，飞行器将立即半自动降落，落地后自动停止电机。
加强警示区	飞行器可正常飞行，但需要确认飞行行为。
警示区	飞行器可正常飞行，仅发出警示信息。
限高区	GPS 信号良好时，飞行器无法超过限至高度。
	飞行中：若飞行器 GPS 信号由差变为良好时，飞行器将自行下降至限制高度以下，并悬停。
	GPS 信号良好，飞行器从外部接近边界时，如果高于限制高度，无人机将自动减速并悬停。
	如果在 GPS 信号弱的状态下进入限高区，当 GPS 信号变强后，DJI GO 4 App 会提示 20 秒倒计时，而倒计时结束后，飞行器将立即半自动降落，下降至限制高度以下并悬停。
自由区	飞行器可正常飞行，无飞行限制。

 半自动降落：飞行器降落过程中除遥控器的油门杆无效之外，前后左右的控制权均正常有效。飞行器落地后将自动停止电机。

 半自动降落：飞行器降落过程中除遥控器的油门杆以及返航键无效之外，前后左右的控制权均正常有效。飞行器落地后将自动停止电机。建议用户在此过程中及时操控飞行器到安全地点上方，等飞行器降落。

GEO 解禁功能说明

由于不同国家或地区的法律法规要求不同，我们根据不同限飞区限制等级，结合用户实际需求，提供了授权区解禁（Self-Unlocking）和特殊解禁（Custom Unlocking）两种类型的解禁模式。授权区解禁是针对授权区进行解禁。它是指用户通过手机号进行身份验证，然后获得在授权区飞行的许可。此功能只在部分国家开放。用户可以选择在网页端 <https://www.dji.com/flysafe> 获取授权（离线解禁），也可以在 DJI GO 4 App 端获得授权（在线解禁）。

特殊解禁是针对用户的特殊需求，为用户划定特殊飞行区域的一种解禁模式，此解禁按照用户解禁区域、需求不同，需用户提供不同的飞行许可文件，当前所有国家的用户可通过网页端 <https://www.dji.com/flysafe> 进行申请。


用户如对解禁有任何疑问访问 <https://www.dji.com/flysafe> 或者联系 flysafe@dji.com 进行咨询。

飞行前检查

1. 遥控器、智能飞行电池以及移动设备是否电量充足。
2. 螺旋桨是否正确安装。
3. 确保已插入 Micro SD 卡。如果使用 DJI CINESSD，请确保正确插入。
4. 电源开启后相机和云台是否正常工作。
5. 开机后电机是否能正常启动。
6. DJI GO 4 App 是否正常运行。
7. 确保摄像头及红外感知模块保护玻璃片清洁。

指南针校准

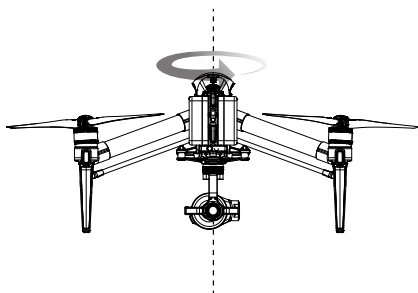
请依据 DJI GO 4 App 或飞行器状态指示灯的提示进行指南针校准。校准注意事项如下：

-  • 请勿在强磁场区域或大块金属附近校准，如磁矿、停车场、带有地下钢筋的建筑区域等。
- 校准时请勿随身携带铁磁物质，如手机等。
- 指南针校准成功后，将飞行器放回地面时，如果受到磁场干扰，DJI GO 4 App 会显示处理方法，请按显示处置方法进行相应操作。

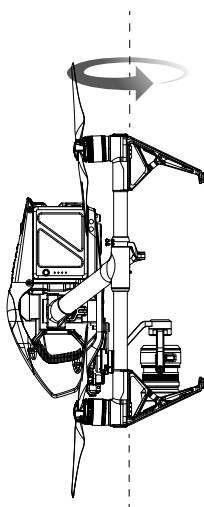
校准步骤

请选择开阔场地，根据下面的步骤校准指南针。若需查看更多关于指南针校准的内容，请观看相关教学视频。

1. 进入 DJI GO 4 App 相机界面，点击正上方的飞行状态指示栏，在列表中选择指南针校准。
飞行器状态指示灯黄灯常亮代表指南针校准程序启动。
2. 水平旋转飞行器 360° ，飞行器状态指示灯绿常亮。



3. 使飞行器机头朝下，水平旋转 360° 。



4. 完成校准，若飞行器状态指示灯显示红灯闪烁，表示校准失败，请重新校准指南针。


⚠ 若校准完成后，飞行器状态指示灯仍显示红黄交替闪烁，则表示受到干扰，请更换校准场地。

☀ • 飞行器起飞前若需要进行指南针校准，运行 DJI GO 4 App 后，界面上将会出现指南针校准的提示，成功校准后该提示将会消失。
• 如果指南针校准成功后，将飞行器放回地面时再次提示需要校准，请将飞行器转移至其他的位置放置。

自动起飞 / 自动降落

自动起飞



飞行器状态指示灯显示绿灯慢闪或双闪后，用户可选择使用自动起飞功能。请根据如下步骤使用自动起飞功能：

1. 打开 DJI GO 4 App，进入相机界面。
2. 根据界面提示，进行飞行前检查。
3. 点击“”，确认安全起飞条件，向右滑动按钮确定起飞。
4. 飞行器将自动起飞，在离地面 1.2 米处悬停。

⚠ 绿色双闪表示仅依赖视觉定位系统飞行，飞行器能在 10 米以下高度稳定飞行。建议等待至绿灯慢闪后再执行自动起飞。

自动降落

飞行器状态指示灯显示绿灯慢闪或双闪后，用户可选择使用自动降落功能。请根据如下步骤使用自动降落功能：

1. 点击“”，确认安全降落条件，向右滑动按钮确定进入自动降落。
2. 飞行器下降过程中，用户可以通过点击屏幕的  按钮可以退出自动降落过程。
3. 若飞行器降落保护功能正常且检测到地面可降落时，飞行器将直接降落；
若飞行器降落保护功能正常，但检测到地面不可降落，则飞行器悬停，等待用户操作；
若飞行器降落保护功能未得到检测结果，则下降到离地面 0.7 米时，DJI GO 4 App 将提示用户是否需要继续降落。点击确认后，飞行器将继续下降。
4. 飞行器降落至地面并自行关闭电机。

☀ 飞行器首次达到 1.2 米时脚架将会自动升起。每次下降到离地面 0.8 米时脚架会自动下降。用户可以通过 DJI GO 4 App 启用或禁用此功能。

手动启动 / 停止电机

启动电机

执行掰杆动作可启动电机。电机起转后，请马上松开摇杆。

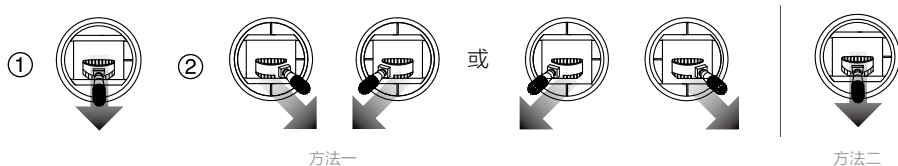


停止电机

电机起转后，有两种停机方式：

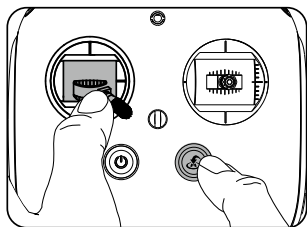
方法一：飞行器着地之后，先将油门杆推到最低位置①，然后执行掰杆动作②，电机将立即停止。
停止后松开摇杆。

方法二：飞行器着地之后，将油门杆推到最低的位置并保持，3秒后电机停止。



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。



⚠ 请在 DJI GO 4 App 中检查相关设置，确保开启 CSC 之后，才可以空中停止电机。

基础飞行

基础飞行步骤

1. 把飞行器放置在平整开阔地面上，用户面朝机尾。
2. 开启遥控器和智能飞行电池。
3. 运行 DJI GO 4 App，连接移动设备与遥控器，进入相机界面。
4. 等待飞行器状态指示灯绿灯慢闪，进入可安全飞行状态。执行掰杆动作，启动电机。
5. 往上缓慢推动油门杆，让飞行器平稳起飞。
6. 需要下降时，缓慢下拉油门杆，使飞行器缓慢下降于平整地面。
7. 落地后，将油门杆拉到最低的位置并保持至电机停止。
8. 停机后依次关闭飞行器和遥控器电源。

-
- ⚠️
- 飞行过程出现黄灯快闪时，飞行器进入失控保护。
 - 飞行过程出现红灯慢闪或快闪时，代表飞行器进入低电量返航状态，根据 DJI GO 4 App 提示进行相应操作。
 - 更多关于飞行的教学，请观看相关教学视频。
-

航拍提示和技巧

1. 执行飞行前检查。
2. 选择合适的云台工作模式。
3. 尽量在可安全飞行状态下进行拍照或录影。
4. 选择晴朗，少风的天气进行拍摄。
5. 根据拍摄需求设置相机，例如照片格式，曝光度等。
6. 飞行前可进行试飞，以帮助规划航线和取景。
7. 飞行过程中尽量小幅度地推杆以使飞行器平稳地飞行。



- 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》。
-

附 录

附录

规格参数

飞行器	
型号	T650A
重量	3440 g (含两块电池, 不含云台相机)
最大起飞重量	4250 g
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)
最大旋转角速度	俯仰轴: 300° /s; 航向轴: 150° /s
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
最大起飞海拔高度	普通桨: 2500 m; 高原桨: 5000 m
最大可承受风速	10 m/s
最大飞行时间	25 min (使用 Zenmuse X5S); 23 min (使用 Zenmuse X7)
动力电机型号	DJI 3512
螺旋桨型号	DJI 1550T
室内定位悬停	有
工作环境温度	-20° 至 40° C
轴距 (不含桨)	605 mm (降落模式)
最大水平飞行速度	94 km/h 或 26 m/s (Sport 模式下)
云台相机 (Zenmuse X5S), 选配举例	
总体参数	
产品名称	Zenmuse X5S
尺寸	140 × 98 × 132 mm
重量	约 461 g (含镜头、配重圈、遮光罩)
相机参数	
支持的镜头	DJI MFT 15mm/1.7 ASPH Panasonic Lumix 15mm/1.7 Panasonic Lumix 14-42mm/3.5-5.6 HD Olympus M.Zuiko 12mm/2.0 Olympus M.Zuiko 17mm/1.8 Olympus M.Zuiko 25mm/1.8 Olympus M.Zuiko 45mm/1.8 Olympus M.Zuiko 9-18mm/4.0-5.6

传感器	CMOS, 4/3" 有效像素: 2080 万
FOV	72° (配合 DJI MFT 15mm/1.7 ASPH)
图像分辨率	4:3, 5280 × 3956 16:9, 5280 × 2970
视频分辨率	H.264 C4K: 4096 × 2160 23.976/24/25/29.97/47.95/50/59.94p @100Mbps 4K: 3840 × 2160 23.976/24/25/29.97/47.95/50/59.94p @100Mbps 3840 × 1572 23.976/24/25/29.97p @100Mbps 2.7K: 2720 × 1530 23.976/24/25/29.97p @80Mbps 47.95/50/59.94p @100Mbps FHD: 1920 × 1080 23.976/24/25/29.97p @60Mbps 47.95/50/59.94p @80Mbps 119.88p @100Mbps H.265 C4K: 4096 × 2160 23.976/24/25/29.97p @100Mbps 4K: 3840 × 2160, 3840×1572 23.976/24/25/29.97p @100Mbps 2.7K: 2720 × 1530 23.976/24/25/29.97p @65Mbps 47.95/50/59.94p @80Mbps FHD: 1920 × 1080 23.976/24/25/29.97p @50Mbps 47.95/50/59.94p @65Mbps 119.88p @100Mbps C-DNG RAW 5.2K: 5280 × 2972 23.976/24/25/29.97p, up to 4.2Gbps 4K: 4096 × 2160, 3840 × 2160 23.976/24/25/29.97p, up to 2.4Gbps 4K: 4096 × 2160, 3840 × 2160 50/59.94p, up to 4.0Gbps ProRes 5.2K: 5280×2160 23.976/24/25/29.97p, 422 HQ @1.3Gbps 4K: 3840×2160 23.976/24/25/29.97p, 422 HQ @900Mbps 4K: 3840×2160 23.976/24/25/29.97p, 4444 XQ @2.0Gbps
图像存储格式	SSD: DNG Micro SD: DNG, JPEG, DNG+JPEG
视频存储格式	SSD: CinemaDNG, ProRes Micro SD: MOV, MP4
工作模式	拍照模式, 录像模式, 回放模式
拍照模式	Micro SD: 单拍, BURST 连拍 (3/5/7/10/14 张), AEB 连拍 (3/5 张), 定时拍摄 SSD: RAW BURST 连拍 (3/5/7/10/14/∞ 张)
曝光模式	程序自动曝光, 手动曝光, 快门优先曝光, 光圈优先曝光
曝光补偿	± 3.0 (以 1/3 为步长)
测光模式	中央偏重点测光, 点测光 (点测光区域可选 12 × 8)
测光锁定	支持
电子快门速度	8 - 1/8000 秒

白平衡	自动 (AWB), 晴天, 阴天, 白炽灯, 日光灯, 手动白平衡 (2000K-10000K)
ISO 范围	100 – 6400 (视频) 100 – 25600 (照片)
视频字幕	支持
抗闪烁	自动, 50Hz, 60Hz
PAL/NTSC 制式	支持
环境参数	
工作温度	-20 至 40°C
存储温度	-20 至 60°C
云台参数	
角度抖动量	±0.01°
安装方式	可拆式 (DGC2.0)
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
结构设计范围	俯仰: +50° 至 -140° ; 水平: ±330° ; 横滚: +90° 至 -50°
遥控器	
型号	GL6D10A
工作频率	2.400 – 2.483 GHz; 5.725 – 5.825 GHz
最大信号有效距离 (无干扰、无遮挡)	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)
等效全向辐射功率 (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)
视频输出接口	USB、HDMI
供电方式	内置锂电
充电方式	使用 DJI 指定充电器
协同功能	支持多机互联
平板设备支架	标配
平板设备最大宽度	170 mm
工作功耗	9 W (不给移动设备充电状态)
工作环境温度	-20° C 至 40° C
存放环境温度	存放时间小于 3 个月: -20° C 至 45° C 存放时间大于 3 个月: 22° C 至 28° C
充电环境温度	0° C 至 40° C
电池	6000mAh 2S LiPo
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)

充电器	
型号	IN2C180
电压	26.1 V
额定功率	180 W
标配电池	
名称	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
工作环境温度	-20° 至 40° C
存放环境温度	存放时间小于 3 个月: -20° C 至 45° C 存放时间大于 3 个月: 22° C 至 28° C
充电环境温度	5° C 至 40° C
最大充电功率	180W
充电管家	
型号	IN2CH
输入电压	26.1 V
输入电流	6.9 A
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

飞行状态指示灯说明

正常状态

	红绿黄连续闪烁	系统自检
	黄绿交替闪烁	预热
	绿灯慢闪	使用 GPS 定位
	绿灯双闪	使用视觉系统定位
	黄灯慢闪	无 GPS 无视觉定位
	绿灯快闪	刹车

警告与异常

	黄灯快闪	遥控器信号中断
	红灯慢闪	低电量报警
	红灯快闪	严重低电量报警
	红灯间隔闪烁	放置不平或传感器误差过大
	红灯常亮	严重错误
	红黄灯交替闪烁	指南针数据错误，需校准

固件升级

使用 DJI GO 4 App 或者 DJI Assistant 2 调参软件对飞行器和遥控器进行升级。

飞行器升级

方法一：使用 DJI Assistant 2 升级

1. 开启智能飞行电池，并向下拨动 USB 模式切换开关。
2. 使用 Inspire 2 标配的双 A 口 USB 线连接飞行器的调参接口至个人电脑。
3. 启动 DJI Assistant 2 调参软件，使用 DJI 账号登陆并进入主界面。
4. 点击 Inspire 2，然后点击左边的固件升级选项。
5. 选择并确认需要升级的固件版本。
6. DJI Assistant 2 调参软件将自行下载并升级固件。
7. 升级完成后，请重启机器。

方法二：使用 DJI GO 4 App 升级

1. 开启智能飞行电池，并向上拨动 USB 模式切换开关。
2. 遥控器和飞行器都保证开启并处于连接状态。
3. 使用合适的 USB 连接线连接移动设备至飞行器的调参接口。
4. 根据 DJI GO 4 App 的提示进行固件下载升级。升级时需连接互联网。
5. 升级完成后，请重启机器。

- ⚠️ • 升级过程中，飞行器会发出“滴 - 滴 - 滴 - 滴”的提示音。升级成功后飞行器会发出“滴 - 滴滴”的提示音，升级完成后请重启设备。
- 若飞行器发出“滴 - ”长鸣提示音，则表示升级失败，请尝试重新升级。
- 若使用 DJI GO 4 App 进行升级，当升级完成 30% 以上时，可断开移动设备和飞行器的连接，且无需接入互联网。

遥控器升级

方法一：使用 DJI GO 4 App 升级

开启遥控器并与 DJI GO 4 App 连接。根据 App 的提示进行固件升级。升级时需连接互联网。

- ⚠️ • 整个升级过程将持续 15 分钟左右。在升级过程中飞行器可能会出现如下状况：云台无力，状态指示灯异常闪烁或飞行器自行重启，以上均属正常现象，请耐心等待固件升级完成。
- 确保整个升级过程中个人电脑能够访问互联网。
- 确保遥控器电量至少在 50% 以上。
- 升级过程中请勿插拔 Micro USB 数据线。

售后保修信息

请浏览 DJI 官网以下页面以了解最新的售后，退货，免费以及收费保修信息：

- 售后服务政策：<http://www.dji.com/cn/service>
- 退换货政策：<http://www.dji.com/cn/service/refund-return>
- 付费维修服务：<http://www.dji.com/cn/service/repair-service>
- 免费保修服务：<http://www.dji.com/cn/service/warranty-service>



微信扫一扫
DJI 售后



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

内容如有更新，恕不另行通知。

您可以在 DJI 官方网站查询最新版本《用户手册》
www.dji.com/cn/support

如果您对说明书有任何疑问或建议，请通过以下电子邮箱联系我们：
DocSupport@dji.com。



微信扫一扫关注 DJI 公众号