

DJI AGRAS T100

Quick Start Guide

快速入門指南

クイックスタートガイド

퀵 스타트 가이드

មគ្គុទេសក៍សង្ខេបស្តីពីការចាប់ផ្តើម

Panduan Mula Pantas

ຄູ່ມືເລີ່ມໃຊ້ງານລັບຍ່ອ

Hướng dẫn Sử dụng Nhanh

Kurzanleitung

Guía de inicio rápido

Οδηγός γρήγορης εκκίνησης

Guide de démarrage rapide

Rövid üzembe helyezési útmutató

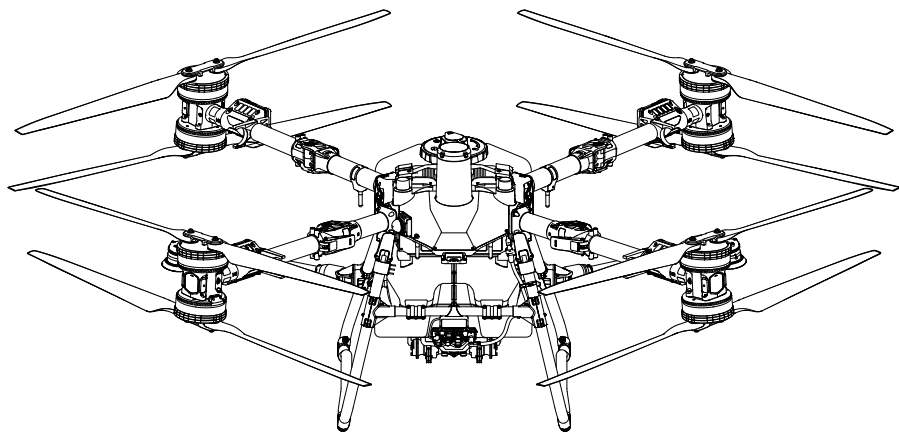
Guia de Início Rápido

Краткое руководство

Hızlı Başlangıç Kılavuzu

Короткий посібник користувача

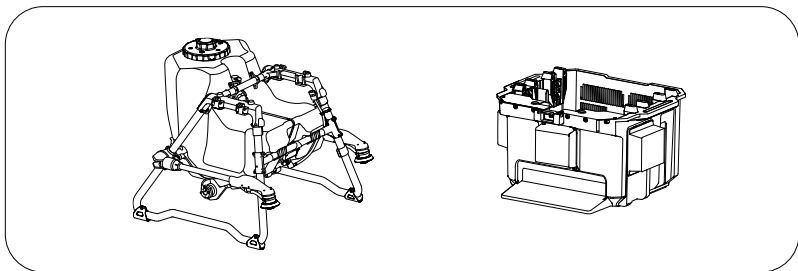
v1.0

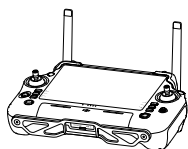
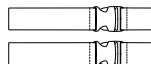
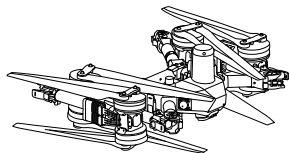


Contents

EN	Quick Start Guide	10
CHT	快速入門指南	14
JP	クイックスタートガイド	18
KR	퀵 스타트 가이드	22
KM	ការណែនាំសង្ខេប បន្តិចបន្តួចពីការចាប់ផ្តើម	26
MS	Panduan Mula Pantas	30
TH	คู่มือเริ่มใช้งานด่วน	34
VI	Hướng dẫn sử dụng nhanh	38
DE	Kurzanleitung	42
ES	Guía de inicio rápido	46
EL	Οδηγός γρήγορης εκκίνησης	50
FR	Guide de démarrage rapide	54
HU	Rövid üzembe helyezési útmutató	58
PT-BR	Guia de Início Rápido	62
RU	Краткое руководство	66
TR	Hızlı Başlangıç Kılavuzu	70
UK	Короткий посібник користувача	74
	Compliance Information	78

- EN** Check that all of the following items are in your package. If any item is missing, please contact DJI™ or your local dealer.
- CHT** 使用本產品之前，請檢查包裝中是否包含下列所有品項。如有缺少任何品項，請聯絡 DJI™ 或您的代理商。
- JP** 以下の品目がパッケージにすべて揃っているかご確認ください。同梱されていない品目があれば、DJI™ またはお近くの代理店までお問い合わせください。
- KR** 다음 구성품이 패키지 안에 모두 들어 있는지 확인하십시오. 구성품이 하나라도 없는 경우 DJI™ 또는 현지 딜러에 문의하십시오.
- KM** សូមពិនិត្យមើលថាវត្ថុខាងក្រោមទាំងអស់មាននៅក្នុងកញ្ចប់របស់អ្នក។ ប្រសិនបើវត្ថុណាមួយ សូមទាក់ទងជាមួយ DJI™ ឬអ្នកចែកចាយនៅក្នុងមូលដ្ឋានរបស់អ្នក។
- MS** Periksa bahawa semua item berikut ada di dalam bungkusan anda. Jika ada item yang hilang, sila hubungi DJI™ atau pengedar tempatan anda.
- TH** ตรวจสอบว่ามีสิ่งของตามรายการต่อไปนี้ทั้งหมดอยู่ในบรรจุภัณฑ์ของคุณ หากมีสิ่งของชิ้นใดหายไป กรุณาติดต่อ DJI™ หรือตัวแทนจำหน่ายใกล้บ้านคุณ
- VI** Kiểm tra để đảm bảo tất cả các mục sau có trong hộp sản phẩm của bạn. Nếu thiếu, vui lòng liên hệ với DJI™ hoặc đại lý ở khu vực của bạn.
- DE** Bitte überprüfen Sie, ob alle hier aufgeführten Artikel in Ihrer Verpackung enthalten sind. Falls eines oder mehrere Teile fehlen, wenden Sie sich bitte an DJI™ oder an Ihren Händler vor Ort.
- ES** Compruebe que el paquete contenga todos los elementos siguientes. Si falta alguno, póngase en contacto con DJI™ o con su distribuidor local.
- EL** Ελέγξτε ότι όλα τα παρακάτω στοιχεία βρίσκονται στη συσκευασία σας. Εάν λείπει κάποιο προϊόν, επικοινωνήστε με την DJI™ ή τον τοπικό σας αντιπρόσωπο.
- FR** Vérifiez que l'emballage de votre produit contient les éléments suivants. S'il manque un ou plusieurs éléments, contactez DJI™ ou votre revendeur local.
- HU** Ellenőrizze, hogy a következő tételek mindegyike megvan-e a csomagban. Ha bármelyik tétel hiányzik, keresse meg a DJI™ vállalatot vagy a helyi forgalmazót.
- PT-BR** Verifique se todos os itens seguintes estão na embalagem. Se faltar algum item, entre em contato com a DJI™ ou seu revendedor local.
- RU** Убедитесь, что в вашем комплекте поставки имеются все нижеперечисленные предметы. Если какой-либо предмет отсутствует, свяжитесь с компанией DJI™ или местным представителем.
- TR** Aşağıdakilerin tamamının kutu içinde mevcut olduğunu kontrol edin. Herhangi bir parça eksik ise lütfen DJI™ ile veya yerel bayinizle iletişime geçin.
- UK** Переконайтеся, що всі перелічені нижче предмети є у вашому комплекті. Якщо якогось предмета немає, зверніться до DJI™ або до місцевого дилера.





Tools and Accessories Package

工具及配件包

ツールとアクセサリパッケージ

도구 및 액세서리 패키지

ကတုပ်စပ်ကိရိယာများနှင့် အပိုအပတ်

Paket Alut dan Aksesoris

பொருள் கருவிகள் மற்றும் அபக்சரி

Gói Công cụ và Phụ kiện

Werkzeug- und Zubehörpaket

Paquete de herramientas y accesorios

Πακέτο Εργαλείων και Αξεσουάρ

Ensemble d'outils et d'accessoires

Eszközök és tartozékok csomagja

Pacote de ferramentas e acessórios

Комплект инструментов и аксессуаров

Araçlar ve Aksesuarlar Paketi

Пакет інструментів та аксесуарів

1

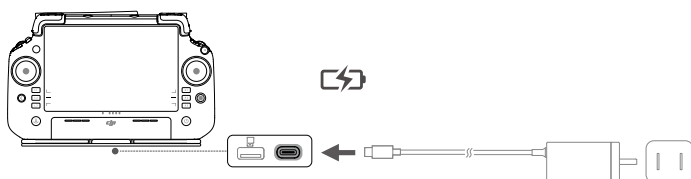
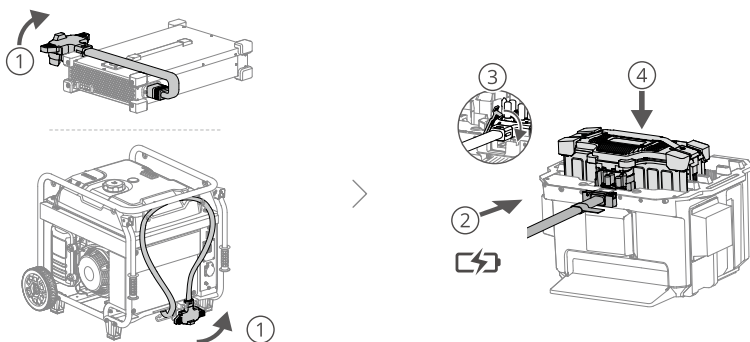


Academy



DJI SmartFarm
App

<https://ag2-api.dji.com/app/download>



- EN** Charge to activate the internal battery of the remote controller before using for the first time. Otherwise, it cannot be powered on. The battery level LEDs start to flash to indicate that the internal battery is activated.
- CHT** 首次使用遙控器前，需充電以啟動內建電池，否則無法開機。當電量指示燈開始閃爍時，表示內建電池已啟動。
- JP** 初めて使用する前に、送信機の内部バッテリーを充電してアクティベーションしてください。これを行わないと、電源を入れることができません。内蔵バッテリーがアクティベーションされると、バッテリー残量 LED が点滅し始めます。
- KR** 처음 사용하기 전에, 조종기의 내장 배터리를 충전해 활성화해야 합니다. 그렇지 않으면 전원이 켜지지 않습니다. 배터리 잔량 LED 가 깜박이기 시작하면서 내장 배터리가 활성화되었음을 표시합니다.
- KM** បញ្ចូលថ្មដើម្បីបើកឲ្យផ្ទៃដំណើរការថ្មខាងក្នុងនៃឧបករណ៍បញ្ជាពីចម្ងាយមុនប្រើជាលើកដំបូង។ បើមិនដូច្នោះទេ វាមិនអាចបើកតាមពេលបានទេ។ អំពូល LED កម្រិតថ្មចាប់ផ្តើមបញ្ចេញពន្លឺ ដើម្បីបង្ហាញថាថ្មខាងក្នុងត្រូវបានបើកដំណើរការ។
- MS** Caskan untuk mengaktifkan bateri dalaman alat kawalan jauh sebelum menggunakannya buat kali pertama. Jika tidak, ia tidak dapat dihidupkan. LED aras bateri akan mula berkelip untuk menunjukkan bahawa bateri dalaman telah diaktifkan.
- TH** ชาร์จเพื่อเปิดใช้งานแบตเตอรี่ภายในของรีโมทคอนโทรลก่อนใช้งานครั้งแรก มิฉะนั้นรีโมทคอนโทรลจะเปิดไม่ได้ LED แสดงระดับแบตเตอรี่เริ่มกะพริบเพื่อบ่งบอกว่าแบตเตอรี่ภายในถูกเปิดใช้งานแล้ว
- VI** Sạc để kích hoạt pin bên trong của bộ điều khiển từ xa trước khi sử dụng lần đầu tiên. Nếu không, sẽ không thể bật được bộ điều khiển từ xa. Đèn LED mức pin sẽ bắt đầu nhấp nháy cho biết pin bên trong được kích hoạt.
- DE** Laden Sie den internen Akku der Fernsteuerung auf, um ihn vor dem ersten Gebrauch zu aktivieren. Andernfalls kann es nicht eingeschaltet werden. Die Akkustand-LEDs beginnen zu blinken, um die Aktivierung des internen Akkus anzuzeigen.
- ES** Antes de usar el control remoto por primera vez, cargue su batería interna para activarlo. De lo contrario, no se puede encender. Los ledes de nivel de batería comienzan a parpadear para indicar que la batería interna está activada.
- EL** Φορτίστε για να ενεργοποιήσετε την εσωτερική μπαταρία του τηλεχειριστηρίου πριν τη χρήση για πρώτη φορά. Διαφορετικά, δεν μπορεί να ενεργοποιηθεί. Οι λυχνίες LED στάθμης μπαταρίας θα αρχίσουν να αναβοσβήνουν για να υποδείξουν ότι η εσωτερική μπαταρία είναι ενεργοποιημένη.
- FR** Rechargez la batterie interne de la radiocommande pour l'activer avant la première utilisation. Sinon, elle ne peut pas être mise sous tension. Les voyants du niveau de la batterie se mettent à clignoter pour indiquer que la batterie interne est activée.

HU

Az első használat előtt töltsé fel a távirányító belső akkumulátorát az aktiváláshoz. Egyébként nem lehet bekapcsolni. Az akkumulátor töltöttségi szintjét jelző LED-ek villogni kezdenek, jelezve, hogy a belső akkumulátor aktiválva van.

PT-BR

Carregue para ativar a bateria interna antes de usar o controle remoto pela primeira vez. Caso contrário, não poderá ser ligado. Os LEDs de nível da bateria começam a piscar para indicar que a bateria interna está ativada.

RU

Перед первым использованием встроенный аккумулятор пульта управления необходимо зарядить для его активации. В противном случае его не удастся включить. Светодиодные индикаторы уровня заряда аккумулятора начинают мигать, указывая на активацию встроенного аккумулятора.

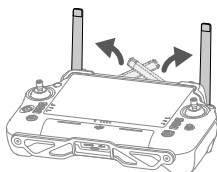
TR

İlk kullanımdan önce uzaktan kumandanın dahili bataryasını etkinleştirmek için şarj edin. Aksi takdirde açılmayacaktır. Batarya seviyesi LED'leri, dahili bataryanın etkinleştirildiğini belirtmek üzere yanıp sönmeye başlar.

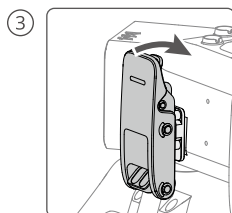
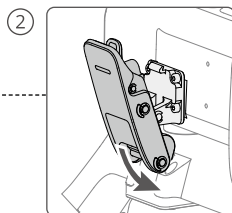
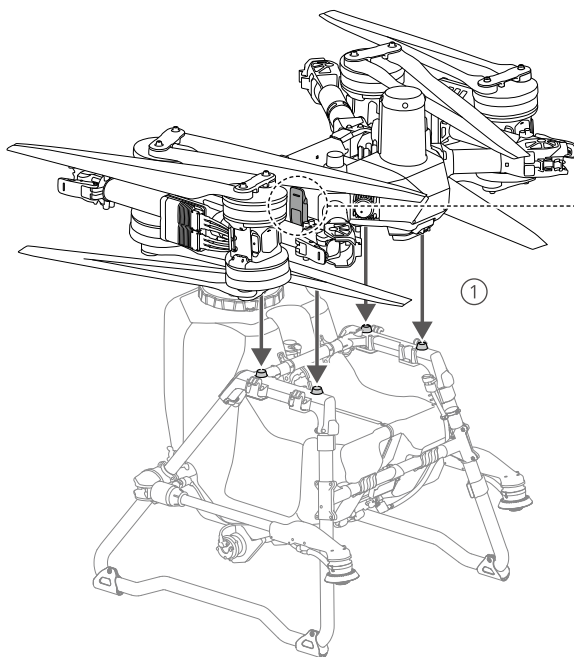
UK

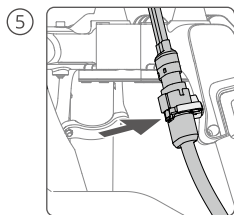
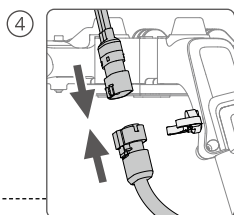
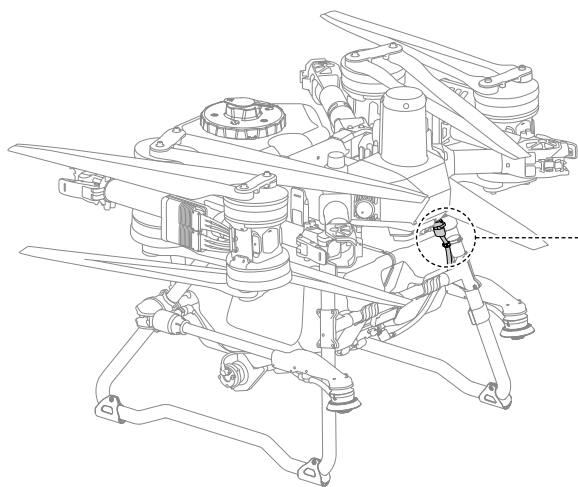
Зарядіть, щоб активувати внутрішній акумулятор пульта дистанційного керування перед першим використанням. Інакше його не можна увімкнути. Світлодіодні індикатори рівня заряду акумулятора почнуть блимати, вказуючи на те, що внутрішній акумулятор увімкнено.

3

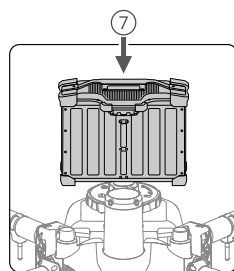
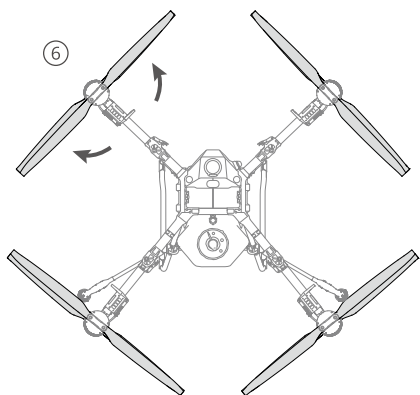
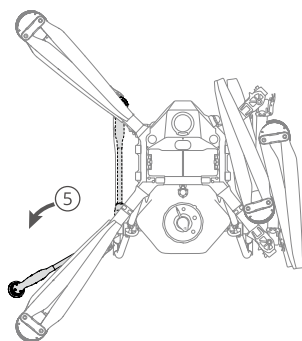
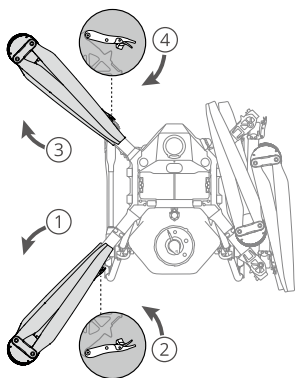


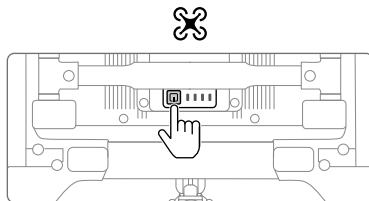
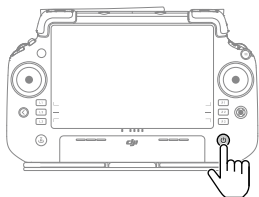
4



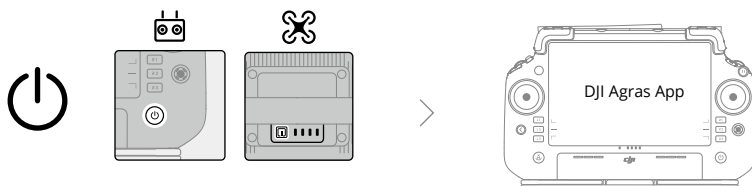


5





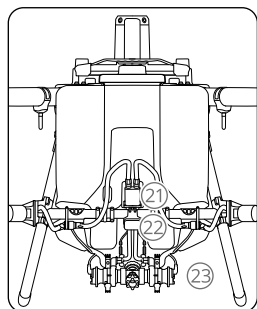
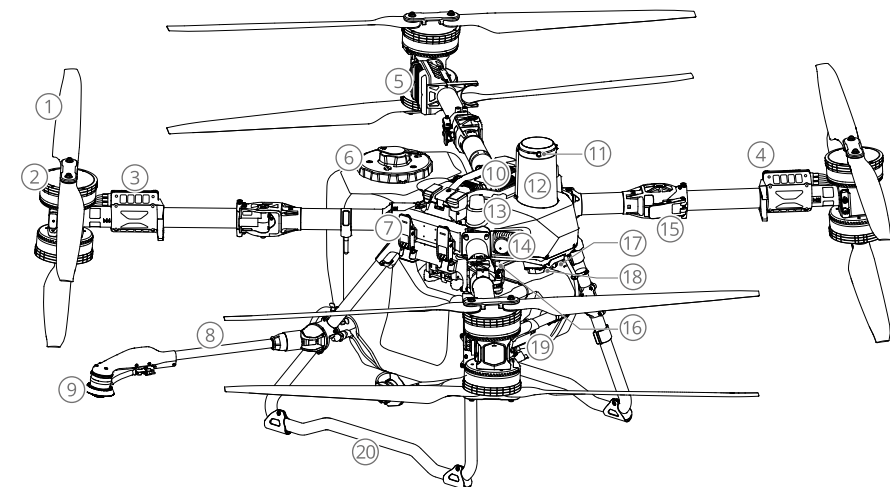
- EN** Check battery level: Press once.
Power on/off: Press, then press and hold.
- CHT** 檢查電量：短按一次。
開機 / 關機：短按一次，再長按 2 秒。
- JP** バッテリー残量を確認します：1 回押します。
電源オン/オフ：1 回押した後、長押しします。
- KR** 배터리 잔량을 확인합니다 : 한 번 누릅니다 .
전원 켜기 / 끄기 : 한 번 누르고 다시 길게 누릅니다 .
- KM** ពិនិត្យមើលកម្រិតថ្លៃ ចុចម្តង។
បើក/បិទថាមពល៖ ចុច បន្ទាប់មកចុចឱ្យជាប់។
- MS** Periksa aras bateri: Tekan sekali.
Menghidupkan/Mematikan Kuasa: Tekan, kemudian tekan dan tahan.
- TH** ตรวจสอบระดับแบตเตอรี่: กดหนึ่งครั้ง
การเปิด/ปิดเครื่อง: กด หนึ่งครั้ง แล้วกดค้างไว้
- VI** Kiểm tra mức pin: Nhấn một lần.
Bật/tắt nguồn: Nhấn, sau đó nhấn và giữ.
- DE** Akkuladestand überprüfen: Einmal drücken.
Ein-/Ausschalten: Drücken, dann nochmals drücken und gedrückt halten.
- ES** Comprobar el nivel de batería: Pulselo una vez.
Encender/apagar: Pulselo, luego vuelva a hacerlo y manténgalo presionado.
- EL** Ελέγξτε το επίπεδο της μπαταρίας: Πατήστε μία φορά.
Ενεργοποίηση/απενεργοποίηση: Πατήστε και κρατήστε το πατημένο.
- FR** Vérifier le niveau de batterie : Appuyez une fois.
Allumer/éteindre : Appuyez, puis appuyez et maintenez enfoncé.
- HU** Az akkumulátor töltöttségi szintjének ellenőrzése: Nyomja meg egyszer.
Kapcsolja be/ki: Nyomja meg, majd nyomja meg újra, és tartsa nyomva.
- PT-BR** Verifique o nível da bateria: Pressione uma vez.
Ligar/Desligar: Pressione uma vez e, em seguida, pressione novamente e mantenha pressionado.
- RU** Нажмите один раз для проверки уровня заряда аккумулятора: нажмите один раз.
Включение/выключение: нажмите, затем нажмите еще раз и удерживайте.
- TR** Batarya seviyesini kontrol etme: Bir kez basın.
Açma/Kapatma: Basın, ardından basılı tutun.
- UK** Перевірте рівень заряду акумулятора: Натисніть один раз.
Увімкнення/вимкнення живлення: Натисніть, а потім натисніть і утримуйте.



- EN** Power on the remote controller and aircraft and run the DJI Agras app. Follow the prompts to activate (internet connection is required).
- CHT** 確保遙控器和飛行器已開機，按照螢幕指示進行啟動（需連線至網路）。
- JP** 送信機と機体の電源を入れ、DJI Agras アプリを起動します。プロンプトに従ってアクティベートします（インターネット接続が必要です）。
- KR** 리모컨과 항공기를 켜고 DJI Agras 앱을 실행합니다. 알림 메시지를 따라 활성화합니다 (인터넷 연결 필요).
- KM** បើកឆាយពលឧបករណ៍បញ្ជាពីចម្ងាយ និងផ្លូវនោះ ហើយដំណើរការកម្មវិធី DJI Agras។ អនុវត្តតាមការណែនាំដើម្បីបើកដំណើរការ (ត្រូវការភ្ជាប់រ៉ឺនធីណីត)។
- MS** Hidupkan alat kawalan jauh dan pesawat serta jalankan aplikasi DJI Agras. Ikuti arahan untuk mengaktifkan (sambungan Internet diperlukan).
- TH** เปิดรีโมตคอนโทรลและโดรน จากนั้นเรียกใช้แอป DJI Agras แล้วปฏิบัติตามข้อความแจ้งเพื่อเปิดใช้งาน (จำเป็นต้องเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ต)
- VI** Bật nguồn bộ điều khiển từ xa và máy bay, sau đó chạy ứng dụng DJI Agras. Làm theo các lời nhắc để kích hoạt (yêu cầu kết nối internet).
- DE** Schalten Sie die Fernsteuerung und das Fluggerät ein und starten Sie die DJI Agras App. Folgen Sie den Anweisungen zur Aktivierung (Internetverbindung erforderlich).
- ES** Encienda el control remoto y la aeronave y ejecute la aplicación DJI Agras. Siga las indicaciones para activar (se requiere conexión a Internet).
- EL** Ενεργοποιήστε το τηλεχειριστήριο και το αεροσκάφος και εκτελέστε την εφαρμογή DJI Agras. Ακολουθήστε τις οδηγίες για ενεργοποίηση (απαιτείται σύνδεση στο διαδίκτυο).
- FR** allumez la télécommande et l'appareil et lancez l'application DJI Agras. Suivez les invites pour l'activation (une connexion Internet est requise).
- HU** Kapcsolja be a távirányítót és a drónt, majd futtassa a DJI Agras alkalmazást. Kövesse az utasításokat az aktiváláshoz (internetkapcsolat szükséges).
- PT-BR** Ligue o controle remoto e a aeronave e execute o aplicativo DJI Agras. Siga as instruções para ativar (é necessária conexão com a internet).
- RU** Включите пульт управления и дрон и запустите приложение DJI Agras. Следуйте подсказкам для активации (требуется подключение к интернету).
- TR** Uzaktan kumanda ile hava aracını çalıştırın ve DJI Agras uygulamasını açın. Etkinleştirmek için talimatları uygulayın (internet bağlantısı gereklidir).
- UK** Увімкніть пульт дистанційного керування та літальний апарат і запустіть застосунок DJI Agras. Дотримуйтесь підказок для активації (потрібне підключення до інтернету).

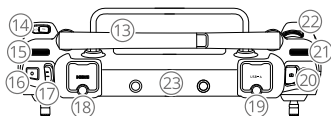
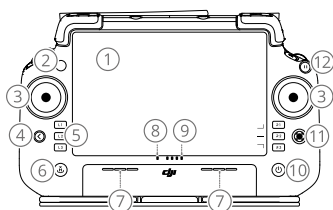
Overview

Aircraft

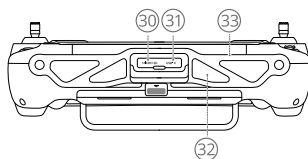
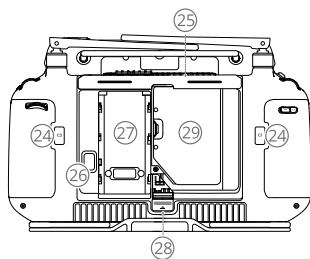


- | | |
|--------------------------------------|---|
| 1. Propellers | 13. Onboard D-RTK™ Antennas |
| 2. Motors | 14. LiDAR |
| 3. Electronic Speed Controller (ESC) | 15. Arm Lock |
| 4. Front Indicators | 16. External OCUSYNC™ Image Transmission Antennas |
| 5. Rear Indicators | 17. FPV Camera |
| 6. Spray Tank | 18. Downward Radar |
| 7. Payload Lock | 19. Spotlight |
| 8. Spray Lance | 20. Landing Gear |
| 9. Sprinklers | 21. Electromagnetic Flow Meter |
| 10. Intelligent Flight Battery | 22. Rear Radar |
| 11. Vision System | 23. Delivery Pumps |
| 12. Forward Radar | |

Remote Controller



- | | | |
|--------------------------------|----------------------------|---------------------------|
| 1. Touchscreen | 8. Status LED | 15. Left Dial |
| 2. Connection Status LED | 9. Battery Level LEDs | 16. Spray/Spread Button |
| 3. Control Sticks | 10. Power Button | 17. Flight Mode Switch |
| 4. Back Button | 11. SD Button | 18. HDMI Port |
| 5. L1/L2/L3/R1/R2/R3 Buttons | 12. Flight Pause Button | 19. USB-A Port |
| 6. Return to Home (RTH) Button | 13. External Antennas | 20. FPV/Map Switch Button |
| 7. Microphone | 14. Customizable C3 Button | 21. Right Dial |



- 22. Scroll Wheel
- 23. Internal Antennas
- 24. C1/C2 Buttons
- 25. Rear Cover

- 26. Battery Release Button
- 27. Battery Compartment
- 28. Rear Cover Release Button
- 29. Dongle Compartment

- 30. microSD Card Slot
- 31. USB-C Port
- 32. Air Intake
- 33. Bracket

Getting Ready for Takeoff



It is important to understand the basic flight guidelines, both for your protection and for the safety of those around you.

Make sure to read the **disclaimer and safety guidelines**.

Pre-Flight Checklist

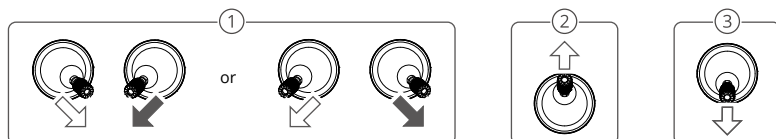
Power on the remote controller, make sure that the DJI Agras app is open, and then power on the aircraft. Make sure the remote controller and the aircraft are connected. Go to the home screen in the app and tap Start to enter Operation View. Make sure the status bar on the upper left screen is green. Otherwise, the aircraft cannot take off.



- RTK positioning is recommended. In the app, go to Operation View, tap and then RTK to select a method for receiving RTK signals.
- DJI Cellular Dongle is recommended for internet connection. In the app, go to Operation View, tap and select Network Diagnostics. The cellular dongle and SIM card are functioning properly if the status of all the devices in the network chain are displayed in green.

Manual Flight

Manual Takeoff/Landing

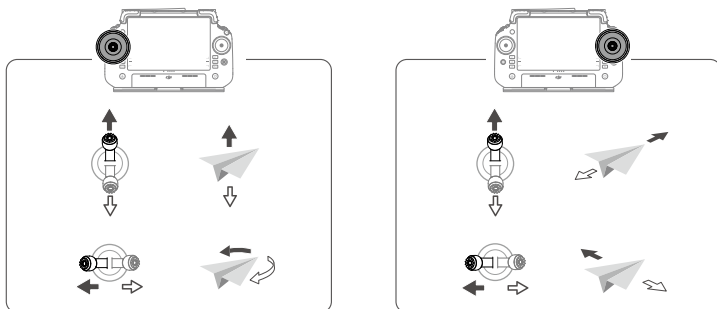


- ① **Start motors:** Perform combination stick command and hold for two seconds.
- ② **Takeoff:** Push the left control stick (mode 2) up to take off.
- ③ **Landing / Stop motors:** Push the left control stick (mode 2) down until the aircraft lands. Hold for three seconds to stop the motors.



- Press and hold the C1, C2, and flight pause button simultaneously until the motor stops if there is an emergency.

Control Stick (Mode 2)

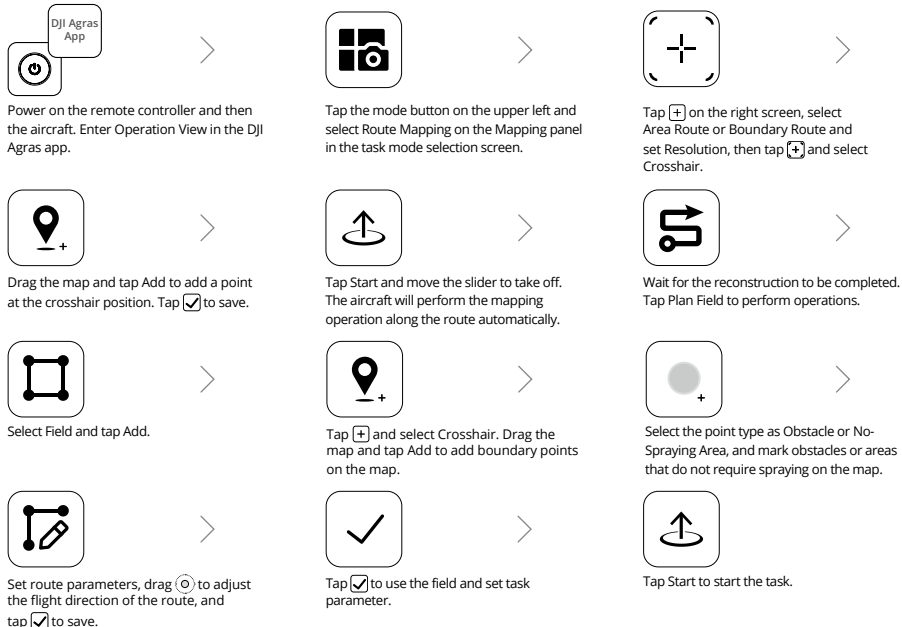


- In order for the aircraft to automatically take off and perform an operation, it is recommended to create a plan for a field and select an operation before takeoff. Refer to the Starting Operations section for more information. For other scenarios, take off and land manually.

Starting Operations

Operation Procedure

Users can perform mapping operations in the operating area using the DJI Agras app and receive an HD map via offline reconstruction using the remote controller, then plan a field on the HD map for Route operations. The following description uses Crosshair, Route Mapping, and Route Operation as examples.



- Only take off in open areas and set an appropriate Connection Routing and RTH Altitude according to the operating environment.
- An operation can be paused by moving the control stick slightly. The aircraft will hover and record the breakpoint. After which, the aircraft can be controlled manually. Select the operation again to continue. The aircraft will return to the breakpoint automatically and resume the operation. Pay attention to aircraft safety when returning to a breakpoint.

- Users can set the action the aircraft will perform after the operation is completed in the app.
- Refer to the User Manual for more information on operation procedures and precautions.

Return to Home (RTH)

The aircraft will automatically return to the Home Point in the following situations:

Smart RTH: User presses and holds the RTH button.

Failsafe RTH*: The remote controller signal is lost.

Low Battery RTH*: The aircraft battery level reaches the preset low battery threshold.

Return after operation*: The task is completed.

If there is an obstacle on the return path during RTH, the aircraft will bypass to avoid it or decelerate to hover (the behavior depends on the selected operation terrain). The aircraft exits RTH and waits for further commands after hovering.

* Users can set the action of the aircraft in the app. Only available if RTH is set.

Maintenance

Clean all parts of the aircraft and remote controller at the end of each day of spraying after the aircraft returns to a normal temperature. DO NOT clean the aircraft immediately after operations are completed.

1. Fill the spray tank with clean or soapy water and spray the water through the sprinklers until the tank is empty or enable Clean Hose function in the Spray Setting. Repeat the step to completely clean the tank.
2. Remove the spray tank strainer to clean and clear any blockage.
3. Make sure that the aircraft structure is completely connected and the battery is removed so that it can be washed directly with water. It is recommended to use a spray washer filled with water to clean the aircraft body and wipe with a soft brush or wet cloth before removing water residue with a dry cloth.
4. If there is dust or pesticide liquid on the motors or propellers, wipe them with a wet cloth before cleaning the remaining water residue with a dry cloth.
5. Wipe the surface and screen of the remote controller with a clean wet cloth that has been wrung out with water.
6. Store the cleaned aircraft in a dry environment.

* Refer to the User Manual for more information about usage and maintenance.

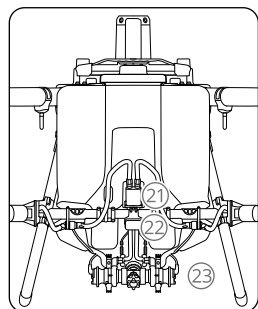
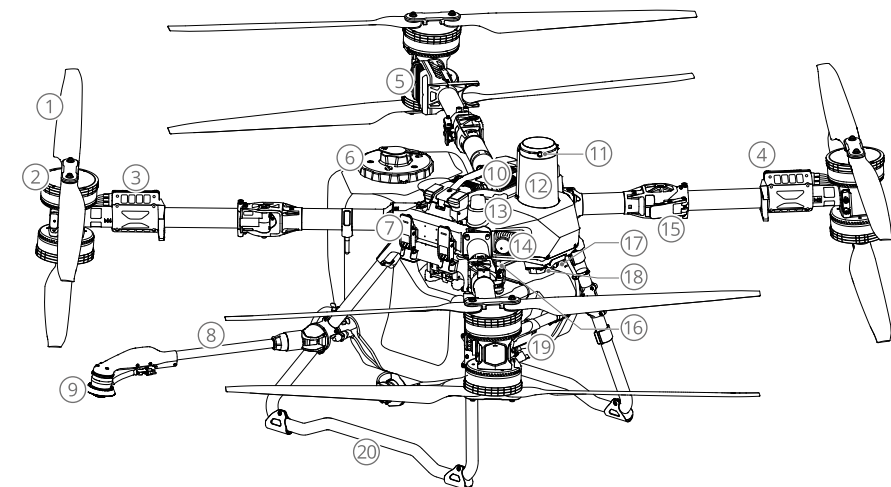
Specifications

Aircraft (Model: 3WWDZ-U75A)	
Operating Frequency ^[1] & Transmitter Power (EIRP)	2.4000-2.4835 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (SRR/CE/MIC) 5.725-5.850 GHz: <33 dBm (FCC), <30 dBm (SRR), <14 dBm (CE)
Operating Temperature	0° to 40° C (32° to 104° F)
Radar	
Model	RD241608RFV3.2 (Forward Radar); RD240804FB (Downward Radar)
Operating Frequency & Transmitter Power (EIRP)	24.05-24.25 GHz: <20 dBm (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
Operating Temperature	0° to 40° C (32° to 104° F)
LiDAR (Model: mid360-agras)	
Wavelength	905 nm
Laser Safety	Class 1
Accessible Emission Limit (AEL)	128 nJ
Reference Aperture	4 mm
Max Laser Pulse Emission Power Within 5 ns	35 W
Remote Controller (Model: TKPL2)	
Operating Temperature	-20° to 50° C (-4° to 122° F)
O4 Video Transmission	
Operating Frequency ^[1] & Transmitter Power (EIRP)	2.4000-2.4835 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (SRR/CE/MIC) 5.725-5.850 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <30 dBm (SRR)
Wi-Fi (802.11 a/b/g/n/ac/ax)	
Operating Frequency ^[1] & Transmitter Power (EIRP)	2.4000-2.4835 GHz: <26 dBm (FCC), <20 dBm (SRR/CE/MIC) 5.150-5.250 GHz: <26 dBm (FCC), <23 dBm (SRR/CE/MIC) 5.725-5.850 GHz: <26 dBm (FCC/SRR), <14 dBm (CE)
Bluetooth 5.2	
Operating Frequency & Transmitter Power (EIRP)	2.4000-2.4835 GHz: <10 dBm

[1] 5.8 and 5.1GHz frequencies are prohibited in some countries. In some countries, the 5.1GHz frequency is only allowed for use indoors.

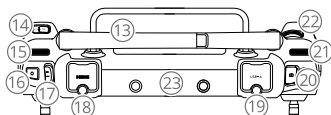
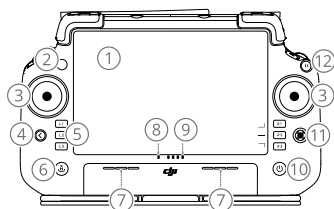
組件介紹

飛行器

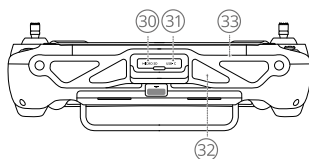
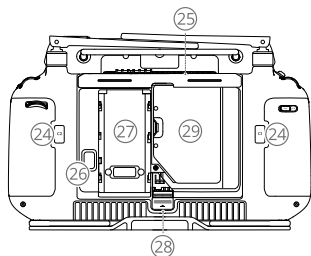


1. 螺旋槳
2. 馬達
3. 電控
4. 機頭指示燈
5. 機尾指示燈
6. 作業箱
7. 機身固定卡扣
8. 噴桿
9. 噴頭
10. 智能飛行電池
11. 視覺系統
12. 前雷達
13. 機載 D-RTK™ 天線
14. 雷射雷達
15. 機臂卡扣
16. 外接 OCUSYNC™ 影像傳輸天線
17. FPV 相機
18. 下雷達
19. 夜航燈
20. 起落架
21. 電磁流量計
22. 後雷達
23. 水泵

遙控器



1. 觸控螢幕
2. 連接狀態指示燈
3. 搖桿
4. 返回按鍵
5. L1/L2/L3/R1/R2/R3 按鍵
6. 智慧返航按鍵
7. 收音孔
8. 狀態指示燈
9. 電量指示燈
10. 電源按鍵
11. 五維按鈕
12. 急停按鍵
13. 外接 OcuSync 影像傳輸天線
14. C3 按鍵
15. 左轉盤
16. 噴灑 / 播撒按鍵
17. 飛行檔位切換開關
18. HDMI 連接埠
19. USB-A 連接埠
20. FPV/ 地圖切換按鍵
21. 右轉盤
22. 滾輪
23. 內建天線



24. C1/C2 按鍵
25. 後蓋
26. 電池解鎖按鍵

27. 電池匣
28. 後蓋開啟按鍵
29. 網路卡匣

30. microSD 卡插槽
31. USB-C 連接埠
32. 進風口
33. 背帶支架

準備飛行



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》。

飛行前檢查

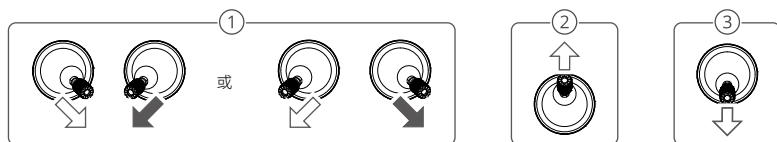
開啟遙控器，確保大疆農業應用程式正常執行，然後開啟飛行器，確保遙控器與飛行器連線正常。在應用程式主介面點擊「開始」進入作業介面，確保介面左上方顯示為綠色，否則飛行器將無法起飛。



- 建議使用 RTK 定位。進入應用程式作業介面 > ⚙ > RTK，選擇 RTK 訊號來源。
- 推薦使用 Cellular 模組訪問網路，並測試網路連接。進入應用程式主介面 > 📶 > 網路診斷，網路鏈路上所有裝置的狀態均顯示綠色，表示 Cellular 模組及 SIM 卡可正常使用。

手動飛行操作

手動起飛 / 降落

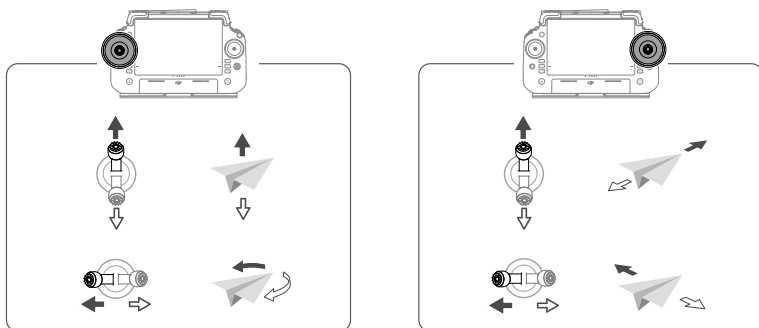


- 啟動馬達：**執行綜合控制桿指令，持續約 2 秒。
- 起飛：**向上推動油門桿（美國手為左搖桿），使飛行器起飛。
- 降落 / 停止馬達：**向下拉動油門桿（美國手為左搖桿）直到飛行器落地，在最低位置保持 3 秒，馬達停止。



- 當飛行器在空中出現緊急情況時，為防止可能發生的危險，同時按住遙控器上的 C1+C2+ 急停按鍵，直至馬達停止。

搖桿模式（美國手）



- 建議使用者進行地塊規劃，然後進行調用作業，使飛行器自動起飛並執行作業。詳見「開始作業」。其他情況下可按照以上操作，進行手動起飛和降落。

開始作業

作業流程

使用者可使用大疆農業應用程式對作業區域進行航測，透過遙控器本機離線重建取得高解析地圖。在重建地圖上進行地塊辨識及作業規劃，然後進行航線作業。以下以十字準星打點及大田航測與大田航線作業為例進行說明。

	>		>		>
開啟遙控器及航拍機，進入大疆農業應用程式作業介面。		點選左上角的模式按鍵，在作業方式選擇介面的航測面板中選擇「大田航測」。		點選 $\oplus$ ，選擇「面狀航線」或「圈狀航線」，設定建圖清晰度，然後點選 $\oplus$ 選擇十字準星打點。	
	>		>		>
拖曳地圖，點選「新增」，在準星所在位置新增點位。點選 $\checkmark$ 儲存。		點選執行，滑動滑動條起飛。航拍機將自動按照航線飛行完成航測。		等待應用程式完成地圖重建後，點選「植被規劃」直接進入大田航線作業模式。	
	>		>		>
選擇作業類型為「地塊」後，點選「添加」。		點選 $\oplus$ 選擇十字準星打點，拖動地圖，點擊「添加」在地圖上添加邊界點。		選擇打點類型為障礙物或不噴灑區，在地圖上標記障礙物或不需噴灑的區域。	
	>		>		>
設定航線參數，拖動 $\odot$ 可調節航線角度，完成設定後點擊 $\checkmark$ 保存地塊。		點選 $\checkmark$ 調用地塊，設定作業參數。		點擊執行作業。	



- 確保起飛點附近開闊，並根據作業環境設定合適的放航 / 返航高度。
- 執行作業過程中，使用者可撥動橫滾桿或俯仰桿暫停作業。飛行器將原地懸停，並記錄中斷點。此時，使用者可自由操控飛行器。之後，使用者可繼續作業，則飛行器自動飛回中斷點繼續執行作業。在飛回中斷點的過程中，務必注意飛行安全。

- 使用者可在應用程式中設定作業完成後的飛行器動作。
- 詳細作業流程及注意事項請檢視《使用者手冊》。

返航模式

在下列情況下，飛行器將自動飛回返航點：

智慧返航：使用者可透過遙控器的智能返航按鈕，使航拍機自動返航。

失控返航*：在遙控器失去訊號的情況下，飛行器將自動返航。

低電量返航*：飛行電池電量到達所設的低電量閾值後，飛行器將自動返航。

作業完成後返航*：完成作業後，飛行器將自動返航。

自動返航過程中，若返航路徑上存在障礙物，飛行器將繞行避障或減速至懸停（避障行為根據所選作業地形而定）。懸停後，飛行器退出返航過程，使用者可手動操控飛行器。

* 使用者可在應用程式中設定飛行器的行為。僅在設定為返航時，返航功能方可生效。

維護保養

每天作業結束後，待飛行器恢復至常溫後，再對機身整體和遙控器進行清潔。禁止在飛行器結束作業後立即進行清潔。

1. 使用清水或肥皂水注滿作業箱，並完全噴灑，或在噴灑設定中開啟清洗管道功能，可重複操作以完全清潔作業箱。
2. 將作業箱濾網拆出後進行清潔，確保無堵塞。
3. 確保機身結構完整並取下電池，可直接用清水洗機身整體。建議使用噴霧水槍沖洗機身，然後用軟刷或濕布清潔機身，再用乾布擦乾水漬。
4. 若馬達、槳葉表面有沙塵、藥液附著，建議用濕布清潔表面，再用乾布擦乾水漬。
5. 使用乾淨的濕布（擰乾水分）擦拭遙控器表面及顯示螢幕。
6. 將飛行器存放於乾燥處。

* 更多產品保養內容詳見《使用者手冊》。

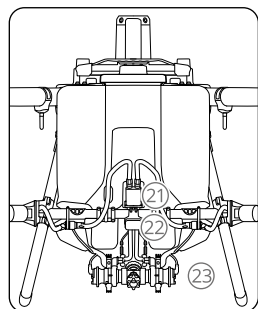
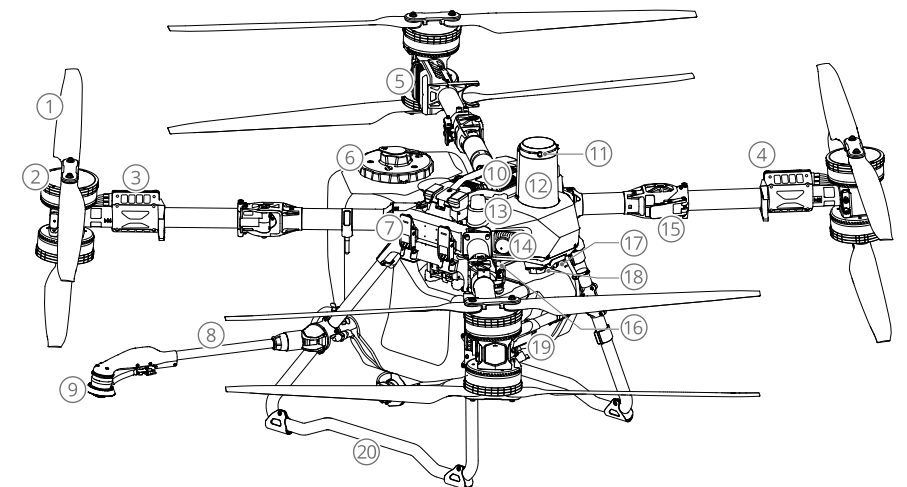
規格參數

飛行器（型號：3WWDZ-U75A）	
運作頻段 ^[1] 與發射功率（EIRP）	2.4000-2.4835 GHz: <33 dBm (FCC) , <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5.725-5.850 GHz: <33 dBm (FCC) , <30 dBm (SRRC) , <14 dBm (CE)
運作環境溫度	0°C 至 40°C
雷達	
型號	RD241608RFV3.2（前雷達）；RD240804FB（下雷達）
運作頻段與發射功率（EIRP）	24.05-24.25 GHz: <20 dBm (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
運作環境溫度	0°C 至 40°C
雷射雷達（型號：mid360-agras）	
波長	905 nm
安規等級	Class 1
可達發射極限（AEL）	128 nJ
參考口徑	4 mm
5 奈秒內雷射脈衝最大發射功率	35 W
遙控器（型號：TKPL2）	
運作環境溫度	-20°C 至 50°C
O4 影像傳輸	
運作頻段 ^[1] 與發射功率（EIRP）	2.4000-2.4835 GHz: <33 dBm (FCC) , <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5.725-5.850 GHz: <33 dBm (FCC) , <14 dBm (CE) , <30 dBm (SRRC)
Wi-Fi (802.11 a/b/g/n/ac/ax)	
運作頻段 ^[1] 與發射功率（EIRP）	2.400-2.4835 GHz: <26 dBm (FCC) , <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5.150-5.250 GHz: <26 dBm (FCC) , <23 dBm (SRRC/CE/MIC) 5.725-5.850 GHz: <26 dBm (FCC/SRRC) , <14 dBm (CE)
藍牙 5.2	
運作頻段與發射功率（EIRP）	2.4000-2.4835 GHz: < 10 dBm

[1] 部分地區不支援 5.1GHz 和 5.8GHz 頻段，以及部分地區 5.1GHz 頻段僅限室內使用，詳情請參考當地法律法規。

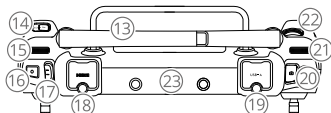
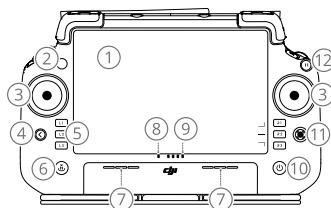
概要

機体

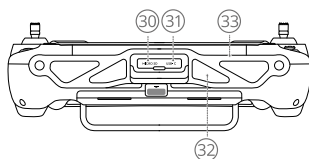
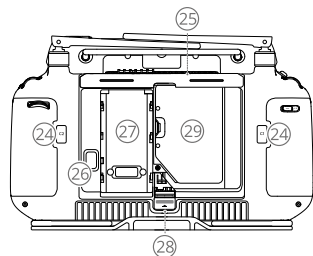


- | | |
|------------------------|--------------------------|
| 1. プロペラ | 13. オンボード D-RTK™ アンテナ |
| 2. モーター | 14. LiDAR |
| 3. 電子速度コントローラー (ESC) | 15. アームロック |
| 4. 前方インジケータ | 16. 外部 OCUSYNC™ 映像伝送アンテナ |
| 5. 後方インジケータ | 17. FPV カメラ |
| 6. 噴霧タンク | 18. 下方レーダー |
| 7. ベイロッドロック | 19. スポットライト |
| 8. 噴霧ランス | 20. ランディングギア (着陸装置) |
| 9. スプリンクラー | 21. 電磁式流量計 |
| 10. インテリジェント フライトバッテリー | 22. 後方レーダー |
| 11. ビジョンシステム | 23. 吐出ポンプ |
| 12. 前方レーダー | |

送信機



- | | | |
|--------------------------|----------------|--------------------|
| 1. タッチ画面 | 9. バッテリー残量 LED | 17. フライトモードスイッチ |
| 2. 接続ステータス LED | 10. 電源ボタン | 18. HDMI ポート |
| 3. 操作スティック | 11. 5D ボタン | 19. USB-A ポート |
| 4. 戻るボタン | 12. 飛行一時停止ボタン | 20. FPV / マップ切替ボタン |
| 5. L1/L2/L3/R1/R2/R3 ボタン | 13. 外部アンテナ | 21. 右ダイヤル |
| 6. RTH (ホーム帰還) ボタン | 14. C3 カスタムボタン | 22. スクロールホイール |
| 7. マイク | 15. 左ダイヤル | 23. 内部アンテナ |
| 8. ステータス LED | 16. 噴霧 / 散布ボタン | |



24. C1 / C2 ポート

25. 後方カバー

26. バッテリー取り外しボタン

27. バッテリー収納部

28. 後方カバー取り外しボタン

29. ドングル収納部

30. microSD カードスロット

31. USB-C ポート

32. 空気取り入れ口

33. ブラケット

離陸の準備



ご自身や周りの人々の安全を守るため、基本的な飛行ガイドラインを理解することが重要です。必ず免責事項と安全に関するガイドラインをお読みください。

フライト前チェックリスト

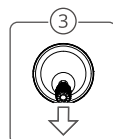
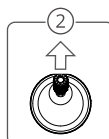
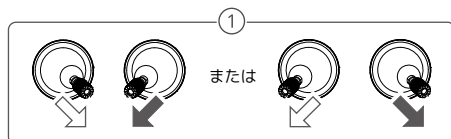
送信機の電源を入れ、DJI Agras アプリが起動していることを確認してから、機体の電源を入れます。送信機および機体が接続されていることを確認します。アプリのホーム画面に移動し、[開始]をタップして操作画面を開きます。画面左上のステータスバーが緑色になっていることを確認します。そうしない場合、機体は離陸できません。



- RTK 測位を推奨します。アプリ内で、操作画面に移動して、をタップし、RTK をタップして、RTK 信号を受信する方法を選択します。
- インターネット接続には、DJI セルラードングルの使用をお勧めします。アプリ内で、操作画面に移動して、をタップし、[ネットワーク診断]を選択します。ネットワークチェーン内のすべてのデバイスのステータスが緑色で表示されている場合、セルラードングルと SIM カードは適切に機能しています。

手動飛行

手動離陸 / 着陸

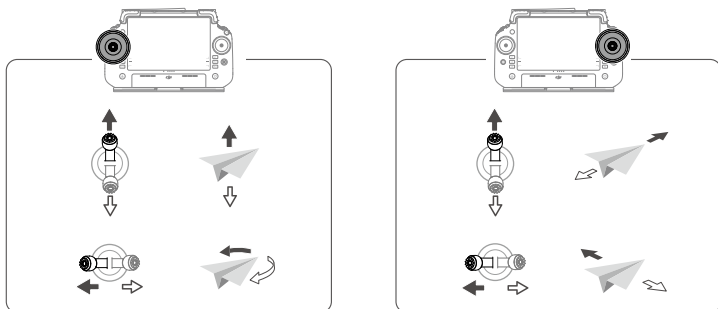


- モーター起動方法:** コンビネーションスティック コマンド (CSC) を実行し、2 秒間長押しします。
- 離陸:** 左スティック (モード 2) を上に倒して、機体を離陸させます。
- 着陸 / モーター停止:** 左スティック (モード 2) を下に倒して、機体を着陸させます。3 秒間そのまま保持すると、モーターが停止します。



- 緊急時には、C1、C2、飛行一時停止ボタンを同時に押し続けて、モーターを停止させます。

コントロールスティック（モード 2）



- 機体を自動離陸させて操作を実行するには、離陸前に農地計画を作成し、作業を選択しておくことをお勧めします。詳細については、「作業の開始」セクションを参照してください。他の状況では、手動で離着陸を行います。

作業の開始

操作手順

DJI Agras アプリを使用して作業エリアでマッピング作業を実行し、送信機を使用してオフライン構築から HD マップを受信し、HD マップ上からルート作業でフィールドを計画できます。以下の説明では、クロスヘア、ルートマッピング、ルート操作を例として使用します。



送信機の電源を入れてから、機体の電源を入れます。DJI Agras アプリで操作画面に移動します。



左上のモードボタンをタップし、タスクモード選択画面のマッピングパネルで「ルートマッピング」を選択します。



右画面の「+」をタップし、「エリアルート」または「境界ルート」を選択して解像度を設定し、「+」をタップして「クロスヘア」を選択します。



マップをドラッグし「追加」をタップして、クロスヘアの位置にポイントを追加します。☒ をタップして保存します。



「開始」をタップし、スライダーを動かして離陸します。機体はルートに沿って自動的にマッピング操作を実行します。



構築が完了するまで待ちます。[フィールド計画] をタップして操作を実行します。



「農地」を選択し、「追加」をタップします。



「+」をタップし、クロスヘアを選択します。マップをドラッグし、「追加」をタップして、マップ上に境界ポイントを追加します。



ポイントタイプを障害物または非散布エリアとして選択し、マップ上で障害物や散布が不要なエリアをマークします。



ルートのパラメーターを設定し、 をドラッグしてルートの飛行方向を調整し、☒ をタップして保存します。



☒ をタップして、フィールドを使用しタスクのパラメーターを設定します。



「開始」をタップしてタスクを開始します。



- 開けたエリアでのみ離陸し、動作環境に応じた適切な接続ルーティングと RTH 高度を設定します。
- 作業は、操作スティックを少しでも動かすと、一時停止になります。機体はホバリングして中断地点を記録します。その時点から機体は手動で制御できます。操作をもう一度選択して続行します。機体は中断地点に自動的に戻り、操作を再開します。中断地点に戻るときは、機体の安全に注意してください。

- ・ ユーザーは、アプリで作業が完了した後に機体が行するアクションを設定できます。
- ・ 操作手順や注意事項については、ユーザーマニュアルを参照してください。

Return-to-Home (RTH)

以下の状況では、機体は自動的にホームポイントに戻ります。

スマート RTH：RTH ボタンを長押しします。

フェールセーフ RTH*：送信機信号が失われています。

ローバッテリー RTH*：機体のバッテリーレベルが事前設定された低バッテリーのしきい値に達しています。

作業後の帰還*：タスクが完了しています。

RTH 中、帰還経路上に障害物がある場合、機体はそれを回避するか、減速してホバリングします（動作は選択された運用地形によって変わります）。機体は RTH を終了し、ホバリング後にさらなる指示を待ちます。

* ユーザーはアプリで機体の動作を設定できます。RTH が設定されている場合にのみ利用可能です。

メンテナンス

機体と送信機が常温に戻ったら、噴霧作業後に毎回機体のすべての部品を清掃してください。作業が完了した直後に機体を清掃しないでください。

1. 噴霧タンクに浄水または石鹸水を満し、タンクが空になるまでスプリंकラーから水を噴霧するか、噴霧設定でホース洗浄機能を有効にします。以上の手順を繰り返し、タンクを十分に洗浄します。
2. 噴霧タンクのストレーナーを取り外して清掃し、詰まりを取り除きます。
3. 水で直接洗えるように、機体の各箇所が完全に接続され、バッテリーが取り外されていることを確認してください。水を満した噴霧ウォッシャーを使用して機体本体を洗浄し、柔らかいブラシまたは濡れた布で拭いてから、乾いた布を使用して残った水分を拭き取ることをお勧めします。
4. モーターやプロペラに埃や農薬液が付着している場合は、濡れた布で拭いてから、乾いた布で水のしみを拭き取ってください。
5. 送信機の表面と画面は、操作後毎日、水で絞った清潔な濡れた布で拭いてください。
6. 乾燥した環境で機体を保管してください。

* 使用およびメンテナンスの詳細については、ユーザーマニュアルを参照してください。

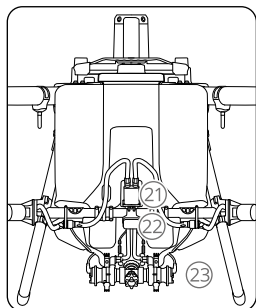
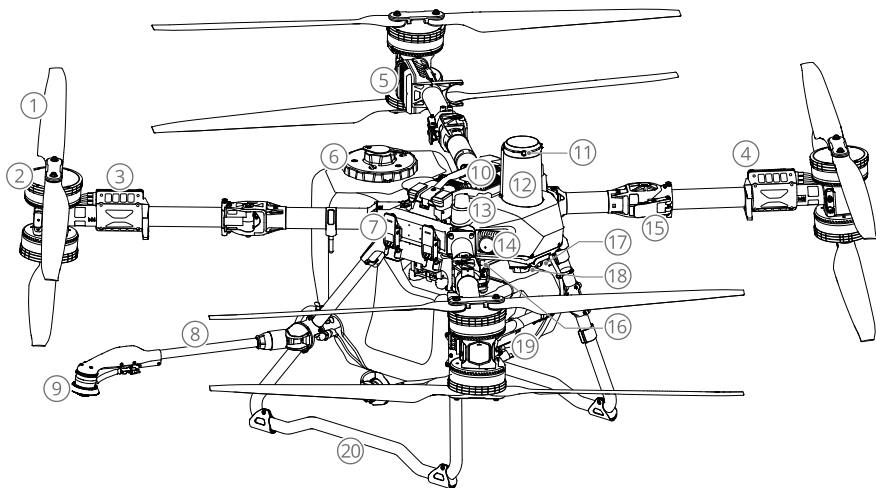
仕様

機体（モデル：3WWDD-U75A）	
動作周波数 ^[1] & トランスミッター電力 (EIRP)	2.4000 ~ 2.4835 GHz : <33 dBm (FCC)、<20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5.725-5.850 GHz:<33 dBm (FCC)、<30 dBm (SRRC)、<14 dBm (CE)
動作環境温度	0°C ~ 40°C
レーダー	
モデル	RD241608RFV3.2 (前方レーダー) ; RD240804FB (下方レーダー)
動作周波数 & トランスミッター電力 (EIRP)	24.05 ~ 24.25 GHz:<20 dBm (NCC/FCC/MIC/KC/CE)
動作環境温度	0°C ~ 40°C
LiDAR（モデル：mid360-agras）	
波長	905 nm
レーザー安全性	クラス 1
被ばく放出限界 (AEL)	128 nJ
参考絞り	4 mm
5 ナノ秒以内での最大レーザーパルス放射出力	35 W
送信機（モデル：TKPL2）	
動作環境温度	-20°C ~ 50°C
O4 動画伝送	
動作周波数 ^[1] & トランスミッター電力 (EIRP)	2.4000 ~ 2.4835 GHz : <33 dBm (FCC)、<20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5.725-5.850 GHz:<33 dBm (FCC)、<14 dBm (CE)、<30 dBm (SRRC)
Wi-Fi (802.11 a/b/g/n/ac/ax)	
動作周波数 ^[1] & トランスミッター電力 (EIRP)	2.4000 ~ 2.4835 GHz : <26 dBm (FCC)、<20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.150 ~ 5.250 GHz : <26 dBm (FCC)、<23 dBm (SRRC/CE/MIC) 5.725-5.850 GHz:<26 dBm (FCC/SRRC)、<14 dBm (CE)
Bluetooth 5.2	
動作周波数 & トランスミッター電力 (EIRP)	2.4000 ~ 2.4835 GHz : <10 dBm

[1] 5.8 GHz と 5.1 GHz の周波数帯は、一部の国では使用が禁じられています。（日本国内で 5.8 GHz 帯は利用不可）一部の国では、5.1 GHz 周波数帯の使用は屋内でのみ利用可能です。

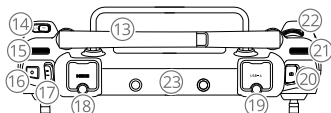
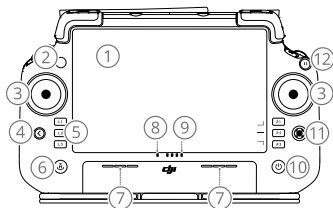
개요

기체

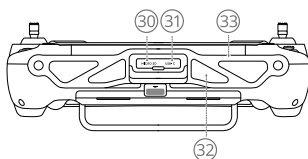
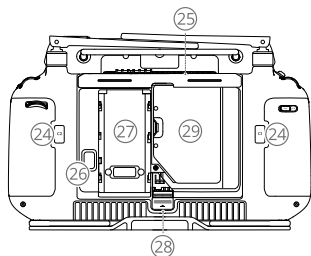


- | | |
|---------------------|---------------------------|
| 1. 프로펠러 | 13. 온보드 D-RTK™ 안테나 |
| 2. 모터 | 14. LiDAR |
| 3. 전자식 속도 제어기 (ESC) | 15. 암 잠금장치 |
| 4. 전면 표시등 | 16. 외부OCUSYNC™ 이미지 전송 안테나 |
| 5. 후면 표시등 | 17. FPV 카메라 |
| 6. 분사 탱크 | 18. 하향 레이더 |
| 7. 페이로드 잠금장치 | 19. 스포트라이트 |
| 8. 분사관 | 20. 랜딩 기어 |
| 9. 분사기 | 21. 전자기 유량계 |
| 10. 인텔리전트 플라이트 배터리 | 22. 후방 레이더 |
| 11. 비전 시스템 | 23. 송액 펌프 |
| 12. 전방 레이더 | |

조종기



- | | | |
|-------------------------|-------------------|-------------------|
| 1. 터치스크린 | 9. 배터리 잔량 LED | 17. 비행 모드 전환 스위치 |
| 2. 연결 상태 LED | 10. 전원 버튼 | 18. HDMI 포트 |
| 3. 조종 스틱 | 11. 5D 버튼 | 19. USB-A 포트 |
| 4. 뒤로 버튼 | 12. 비행 일시 정지 버튼 | 20. FPV/ 지도 전환 버튼 |
| 5. L1/L2/L3/R1/R2/R3 버튼 | 13. 외부 안테나 | 21. 오른쪽 다이얼 |
| 6. 리턴 투 홈 (RTH) 버튼 | 14. 사용자 설정 C3 버튼 | 22. 스크롤 휠 |
| 7. 마이크 | 15. 왼쪽 다이얼 | 23. 내장 안테나 |
| 8. 상태 LED | 16. 분사 / 입제 살포 버튼 | |



24. C1/C2 버튼
25. 후면 커버
26. 배터리 분리 버튼
27. 배터리 함

28. 후면 커버 분리 버튼
29. 동글 함
30. microSD 카드 슬롯
31. USB-C 포트

32. 흡기구
33. 브래킷

이륙 준비



자신을 보호하고 주변에 있는 사람들의 안전을 위해 기본적인 비행 지침을 이해하는 것이 중요합니다.
고지 사항 및 안전 가이드를 반드시 읽으십시오.

비행 전 체크리스트

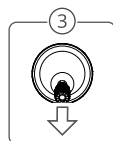
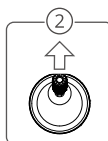
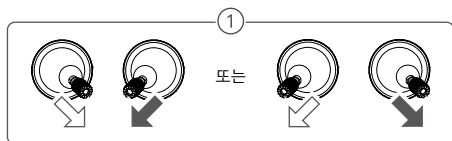
조종기의 전원을 켜고, DJI Agras 앱이 열려있는지 확인한 다음, 기체의 전원을 켭니다. 조종기와 기체가 연결되어 있는지 확인하십시오. 앱에서 홈 화면으로 이동해 시작을 눌러 Operation View(작업 뷰)로 들어갑니다. 왼쪽 상단 화면의 상태 표시줄이 녹색인지 확인하십시오. 그렇지 않으면 기체가 이륙하지 못합니다.



- RTK 포지셔닝을 권장합니다. 앱에서 'Operation View(작업 뷰)'로 이동하여 아이콘을 누른 다음 RTK를 눌러 RTK 신호를 수신하는 방법을 선택합니다.
- 인터넷 연결에는 DJI 셀룰러 동글을 사용하는 것이 좋습니다. 앱에서 'Operation View(작업 뷰)'로 이동하여 아이콘을 누르고 네트워크 진단을 선택합니다. 네트워크 체인에 있는 모든 기기의 상태가 녹색으로 표시되면 셀룰러 동글 및 SIM 카드가 올바르게 작동하는 것입니다.

수동 비행

수동 이륙/착륙

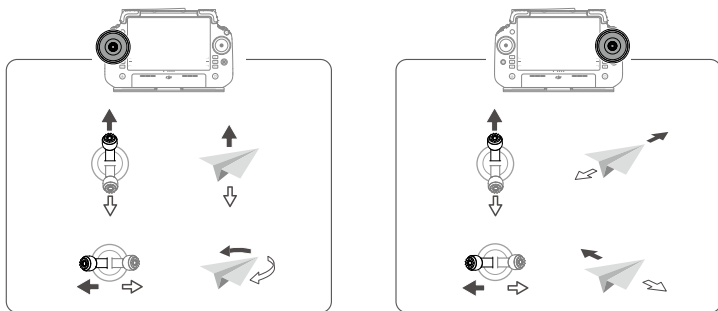


- 모터 시작:** 스틱 조합 명령을 수행하고 2초 동안 유지합니다.
- 이륙:** 왼쪽 조종 스틱(모드 2)을 위로 밀어 이륙합니다.
- 착륙/모터 중지:** 기체가 착륙할 때까지 왼쪽 조종 스틱(모드 2)을 아래로 밀니다. 3초 동안 누르고 있으면 모터가 정지합니다.



- 비상 시 모터가 멈출 때까지 C1, C2 및 비행 일시 정지 버튼을 동시에 길게 누릅니다.

조종 스틱 (모드 2)



- 기체가 자동으로 이륙하여 작업을 수행하기 위해서는 필드 계획을 수립하고 이륙 전에 작업을 선택하는 것이 좋습니다. 자세한 내용은 작업 시작 섹션을 참조하십시오. 다른 시나리오의 경우 수동으로 이륙하고 착륙합니다.

작업 시작

작업 절차

사용자는 DJI Agras 앱을 사용하여 작업 영역에서 매핑 작업을 수행하고, 조종기를 사용하여 오프라인 재구성성을 통해 HD 지도를 수신한 다음 경로 작동을 위해 HD 지도에서 농경지를 계획할 수 있습니다. 다음 설명에서는 십자선, 경로 매핑 및 경로 작업을 예로 사용합니다.



조종기 및 기체의 전원을 차례로 켭니다. DJI Agras 앱에서 'Operation View(작업 뷰)'에 들어갑니다.



좌측 상단의 버튼을 한 번 누르고 작업 모드 선택 화면의 매핑 패널에서 경로 매핑을 선택합니다.



우측 화면에서 [+] 아이콘을 한 번 누르고 영역 경로 또는 경계 경로를 선택하고 해상도를 설정한 후 [x] 아이콘을 한 번 누르고 십자선을 선택합니다.



지도를 드래그하고 추가를 눌러 십자선 위치에 포인트를 추가합니다. 저장하려면 [x] 아이콘을 누릅니다.



시작을 누르고 슬라이더를 움직여 이륙합니다. 기체가 자동으로 경로를 따라 매핑 작업을 수행합니다.



재구성성이 완료될 때까지 기다립니다. 농경지 계획을 한 번 눌러 작동합니다.



농경지를 선택하고 추가를 누르세요.



[+]을 한 번 누르고 십자선을 선택하세요. 지도를 드래그하고 추가를 눌러 지도에 경계 포인트를 추가하세요.



포인트 유형을 장애물 또는 비선택 구역으로 선택하고, 지도에 장애물이나 선택이 필요한 구역을 표시하세요.



경로 매개변수를 각각 설정하고 [x] 아이콘을 드래그하여 경로의 비행 방향을 조정한 다음 [x] 아이콘을 한 번 눌러 저장합니다.



[x] 아이콘을 한 번 눌러 농경지를 사용하고 작업 매개변수를 설정합니다.



시작을 눌러 작업을 시작하세요.



- 개발된 지역에서만 이륙하고 작업 환경에 따라 적절한 연결 경로 및 RTH 고도를 설정하십시오.

- 조종 스틱을 약간 움직여 작업을 일시 정지할 수 있습니다. 기체가 호버링하고 중단 지점을 기록합니다. 그 후 기체를 수동으로 제어할 수 있습니다. 계속하려면 작업을 다시 선택하십시오. 기체는 자동으로 중단 지점으로 돌아가 작업을 재개합니다. 정지 지점으로 돌아갈 때는 기체 안전에 주의를 기울이십시오.
- 사용자는 앱에서 작업이 완료된 후, 기체가 수행할 작업을 설정할 수 있습니다.
- 작업 절차 및 주의사항에 대한 자세한 내용은 사용자 설명서를 참조하세요.

리턴 투 홈 (RTH)

다음과 같은 경우에는 기체가 홈포인트로 자동으로 돌아갑니다.

스마트 RTH: 사용자가 RTH 버튼을 길게 누릅니다.

페일세이프 RTH*: 조종기 신호가 사라집니다.

배터리 부족 RTH*: 항공기 배터리 수준이 설정된 배터리 부족 임계값에 도달합니다.

작업 후 복귀*: 작업이 완료되었습니다.

RTH 중 복귀 경로에 장애물이 있을 경우, 항공기는 이를 피하거나 감속하여 정지합니다(행동은 선택된 작업 지형에 따라 다릅니다). 항공기는 RTH를 종료하고 정지 후 추가 명령을 기다립니다.

* 사용자는 앱에서 항공기의 동작을 설정할 수 있습니다. RTH가 설정된 경우에만 사용 가능합니다.

점검

매일 분사가 끝날 때 기체가 정상 온도로 돌아온 후 기체와 조종기의 모든 부분을 청소합니다. 작업이 완료된 직후 기체를 청소하지 마십시오.

1. 분사 탱크에 깨끗한 물이나 비눗물을 채우고 스프링클러를 통해 물을 분사하여 탱크가 비거나 스프레이 설정에서 Clean Hose 기능을 활성화합니다. 탱크를 완전히 청소하기 위해 이 단계를 반복합니다.
2. 분사 탱크 여과기를 제거하여 막힘을 청소하고 제거합니다.
3. 항공기 구조가 완전히 연결되어 있고 배터리가 제거되어 물로 직접 씻을 수 있는지 확인하십시오. 물을 채운 분사 워셔로 기체 본체를 청소하고 부드러운 솔이나 젖은 천으로 닦은 후에 마른 천으로 물 자국을 닦아내십시오.
4. 모터 또는 프로펠러에 오물이나 농약 액체가 남아 있을 경우, 젖은 수건으로 문질러 닦은 다음 마른 천으로 물 자국을 청소하십시오.
5. 조종기 표면과 화면을 깨끗하고 비틀어 짠 젖은 천으로 문질러 닦습니다.
6. 청소를 마친 기체는 건조한 환경에 보관합니다.

* 사용 및 유지 보수에 대한 자세한 내용은 사용자 설명서를 참조하십시오.

사양

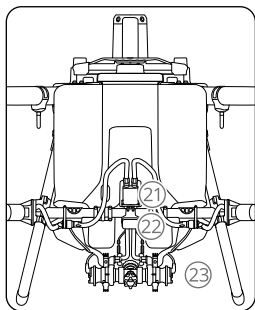
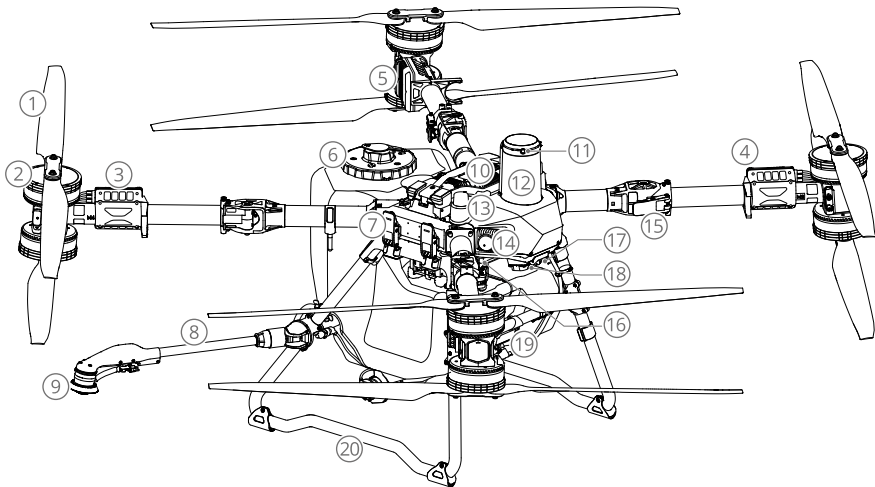
기체(모델명: 3WWDZ-U75A)	
작동 주파수 ^[1] 및 송신기 전력(EIRP)	2.4000~2.4835 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5.725~5.850 GHz: <33 dBm (FCC), <30 dBm (SRRC), <14 dBm (CE)
작동 온도	0~40°C
레이더	
모델명	RD241608RFV3.2(전방 레이더); RD240804FB(하향 레이더)
작동 주파수 및 송신기 출력 (EIRP)	24.05~24.25 GHz: <20 dBm(NCC/MIC/KC/CE/FCC)
작동 온도	0~40°C
LiDAR (모델명: mid360-agras)	
파장	905 nm
레이저 안전성	1등급
노출 한계(AEL)	128 nJ
조리개 참조 값	4 mm
5ns 이내 최대 레이저 펄스 출력 파워	35 W
조종기(모델명: TKPL2)	
작동 온도	-20~50°C
O4 동영상 전송 시스템	
작동 주파수 ^[1] 및 송신기 전력(EIRP)	2.4000~2.4835 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5.725~5.850 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <30 dBm (SRRC)
Wi-Fi (802.11 a/b/g/n/ac/ax)	
작동 주파수 ^[1] 및 송신기 전력(EIRP)	2.4000~2.4835 GHz: <26 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5.150~5.250 GHz: <26 dBm (FCC), <23 dBm (SRRC/CE/MIC) 5.725~5.850 GHz: <26 dBm (FCC/SRRC), <14 dBm (CE)
블루투스 5.2	
작동 주파수 및 송신기 출력 (EIRP)	2.4000~2.4835 GHz: <10 dBm

[1] 5.8GHz 및 5.1GHz 주파수는 일부 국가에서 사용이 금지되어 있습니다. 일부 국가에서는 실제 사용 시에만 5.1GHz 주파수 대역을 허가하고 있습니다.

ទិដ្ឋភាពទូទៅ

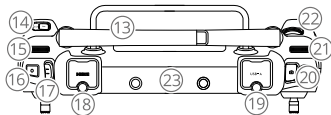
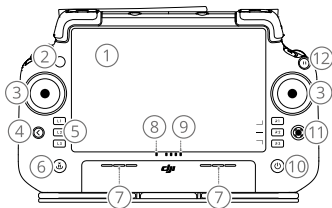
យន្តហោះ

KM

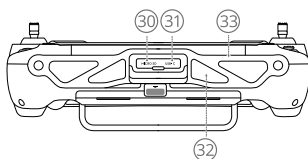
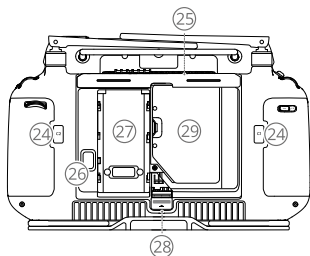


1. កង្វារ
2. ម៉ូទ័រ
3. ឧបករណ៍បញ្ជាសៀវភៅអេឡិចត្រូនិក (ESC)
4. ពន្លឺភ្លើងខាងមុខ
5. ពន្លឺភ្លើងខាងក្រោយ
6. ឆ្នុងបាញ់
7. ការចាក់សោបន្ទុកសុទ្ធ
8. ក្បាលបំពង់បាញ់
9. ក្បាលបាញ់
10. ធុនតម្លៃសម្រាប់ការហោះហើរ
11. ប្រព័ន្ធមើលទិដ្ឋភាព
12. វ៉ាដាខាងមុខ
13. អង់តែន D-RTK™ នៅជាប់លើយន្តហោះ
14. LiDAR
15. ការចាក់សោដៃ
16. អង់តែនផ្ទេរបញ្ជូនរូបភាព OCUSYNC™ ខាងក្នុង
17. កាមេរ៉ា FPV
18. វ៉ាដាខាងក្រោម
19. ភ្លើងបញ្ចាំង
20. ជើងទម្រុចចត
21. ម៉ូតូកំណត់លំហូរអេឡិចត្រូម៉ាញ៉េទិច
22. វ៉ាដាខាងក្រោយ
23. ក្បាលបូម

តេឡេបញ្ជាពីចម្ងាយ



1. អេក្រង់ប៉ះ
2. អំពូល LED ស្ថានភាពតភ្ជាប់
3. ប៊ូតុងគ្រប់គ្រង
4. ប៊ូតុងត្រឡប់ក្រោយ
5. ប៊ូតុង L1/L2/L3/R1/R2/R3
6. ប៊ូតុងត្រឡប់មកកន្លែងដើមវិញ (RTH)
7. ម៉ីត្រឡូន
8. អំពូល LED ស្ថានភាព
9. អំពូល LED កម្រិតថ្លៃ
10. ប៊ូតុងថាមពល
11. ប៊ូតុង 5D
12. ប៊ូតុងផ្អាកការហោះហើរ
13. អត់តែនខាងក្រៅ
14. ប៊ូតុង C3 ដែលអាចប្តូរសាមបំណង
15. ឆ្នាំងចុចខាងឆ្វេង
16. ប៊ូតុងបាញ់/បាចសាច
17. កុងតឺន័រម៉ូដហោះហើរ
18. រន្ធ HDMI
19. រន្ធ USB-A
20. ប៊ូតុងប្តូររាង FPV/ផែនទី
21. ឆ្នាំងចុចខាងស្តាំ
22. ដំបូល
23. អង់តែនខាងក្នុង



- 24. ប៊ូតុង C1/C2
- 25. គម្របខាងក្រោយ
- 26. ប៊ូតុងបើកបញ្ចេញថ្ម
- 27. ថតដាក់ថ្ម

- 28. ប៊ូតុងបើកបញ្ចេញគម្របខាងក្រោយ
- 29. ថតដាក់ដុំសម្រាប់ភ្ជាប់អ៊ីនធឺណិត
- 30. រន្ធកាត់ microSD
- 31. រន្ធ USB-C

- 32. ការស្របបញ្ចូលខ្យល់
- 33. កន្ត្រក

ការត្រៀមលក្ខណៈរួចរាល់សម្រាប់ការហោះឡើង



វាសំខាន់ក្នុងការយល់ពីគោលការណ៍ណែនាំការហោះហើរមូលដ្ឋាន ទាំងដើម្បីជាការការពារអ្នក និងដើម្បីសុវត្ថិភាពនៃអស់អ្នក ទាំងឡាយណាដែលនៅជុំវិញអ្នកផង។

ធានាថាបានអានសេចក្តីប្រកាសបដិសេធមិនទទួលខុសត្រូវ និងគោលការណ៍ណែនាំសុវត្ថិភាព។

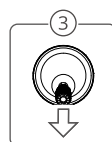
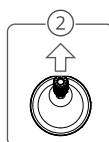
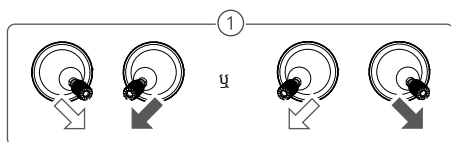
បញ្ជីពិនិត្យមុនហោះហើរ

បើកថាមពលឧបករណ៍បញ្ជាពីចម្ងាយ សូមប្រាកដថាកម្មវិធី DJI Agras គឺបើក បន្ទាប់មកបើកថាមពលជ្រុង។ ត្រូវប្រាកដថាឧបករណ៍បញ្ជាពីចម្ងាយ និងជ្រុងនោះ ត្រូវបានភ្ជាប់។ សូមទៅកាន់អេក្រង់ដើមនៅក្នុងកម្មវិធី ហើយបំប៉នបង្កើន ដើម្បីចូលទៅក្នុងទិដ្ឋភាពប្រតិបត្តិការ។ ត្រូវប្រាកដថាបាន រក្សានិរន្តរភាពនៅអេក្រង់ខាងឆ្វេង ផ្នែកខាងស្តាំមានពណ៌បៃតង។ បើមិនដូចនោះទេ យន្តហោះមិនអាចហោះឡើងបានទេ។

- ការដាក់ចំណុចទីតាំង RTK ត្រូវបានគេណែនាំ។ នៅក្នុងកម្មវិធី សូមចូលទៅកាន់ ទិដ្ឋភាពប្រតិបត្តិការ ប៉ះ បន្ទាប់មក RTK ដើម្បីជ្រើសរើសវិធីសាស្ត្រសម្រាប់ការទទួលសញ្ញា RTK។
- ដុំសម្រាប់ភ្ជាប់អ៊ីនធឺណិត DJI ត្រូវបានណែនាំឱ្យប្រើសម្រាប់ការភ្ជាប់ភ្ជាប់អ៊ីនធឺណិត។ នៅក្នុងកម្មវិធី សូមចូលទៅកាន់ ទិដ្ឋភាពប្រតិបត្តិការ ចុច ហើយជ្រើសរើស ការរក្សាបណ្តាញ។ ដុំសម្រាប់ភ្ជាប់អ៊ីនធឺណិត និងស៊ុមកាត់កំពុងដំណើរការយ៉ាងល្អត្រឹមត្រូវប្រសិនបើស្ថានភាពនៃឧបករណ៍ទាំងអស់នៅក្នុងខ្សែសង្វាក់បណ្តាញត្រូវបានបង្ហាញជាពណ៌បៃតង។

ការហោះហើរដោយផ្ទាល់ដៃ

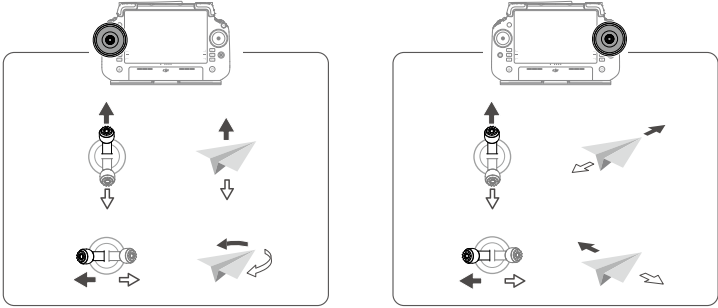
ការហោះឡើង និងការចុះយប់ដោយផ្ទាល់ដៃ



- ① ចាប់ផ្តើមម៉ូឌ័រ៖ ធ្វើការបញ្ជាដំបូងបញ្ចូលគ្នា រួចកាន់ទុករយៈពេលពីរវិនាទី។
- ② ការហោះឡើង៖ រុញដុំបញ្ជាខាងឆ្វេង (ម៉ូឌ័រ 2) ឡើងលើដើម្បីហោះឡើង។
- ③ ការចុះយប់ / បញ្ឈប់ម៉ូឌ័រ៖ រុញដុំបញ្ជាខាងឆ្វេង (ម៉ូឌ័រ 2) ចុះក្រោមរហូតដល់ជ្រុងនោះចុះយប់។ ទប់លុបជាប់ឱ្យបានបីវិនាទីដើម្បីបញ្ឈប់ម៉ូឌ័រ។

- សង្កត់ឱ្យជាប់លើ C1, C2, និងប៊ូតុងផ្អាកការហោះហើរនៅពេលតែមួយ រហូតទាល់តែម៉ូឌ័រយប់ ប្រសិនបើមានករណីបន្ទាន់។

ដំបូងៗ (ម៉ូដទី 2)



- ដើម្បីឱ្យយន្តហោះហោះឡើង និងធ្វើប្រតិបត្តិការដោយស្វ័យប្រវត្តិ គេណែនាំឱ្យបង្កើតផែនការសម្រាប់ទីរាល់ និងជ្រើសរើសប្រតិបត្តិការមុនពេលហោះឡើង។ សូមយោងទៅកាន់ផ្នែកការចាប់ផ្តើមប្រតិបត្តិការសម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម។ សម្រាប់សេណារីយ៉ុងដទៃទៀត ហោះឡើង និងចុះឈប់ដោយធម្មតាមិនមានជំនួយស្វ័យប្រវត្តិ។

ការចាប់ផ្តើមប្រតិបត្តិការ

នីតិវិធីប្រតិបត្តិការ

អ្នកប្រើប្រាស់អាចធ្វើប្រតិបត្តិការបង្កើតផែនទីនៅក្នុងតំបន់សម្រាប់ប្រតិបត្តិការបានដោយប្រើប្រាស់កម្មវិធី DJI Agras និងទទួលបានផែនទីដែលមានគុណភាពបង្ហាញកម្រិត HD តាមរយៈការបង្កើតឡើងវិញដោយមិនប្រើអ៊ីនធឺណិតដោយប្រើប្រាស់ឧបករណ៍បញ្ជាពីចម្ងាយ និងរៀបចំផែនការទីរាល់សម្រាប់ប្រតិបត្តិការការពណ៌នាខាងក្រោមប្រើបន្ទាត់បូក ការកំណត់ផែនទីផ្លូវ និងប្រតិបត្តិការផ្លូវដោយស្វ័យប្រវត្តិ។



បើកទាញយកឧបករណ៍បញ្ជាពីចម្ងាយ ហើយបន្ទាប់មកផ្លូវនាំ ចូលទៅក្នុងទីផ្សារប្រតិបត្តិការនៅក្នុងកម្មវិធី DJI Agras។



ប៉ះច្រកនៅផ្នែកឆ្វេងខាងលើ ហើយជ្រើសរើសការបង្កើតផែនទីផ្លូវនៅលើផ្ទាំងការបង្កើតផែនទីនៅក្នុងមេក្រង់ជ្រើសរើសម៉ូដកិច្ចការ។



ចុច នៅលើមេក្រង់ខាងស្តាំ ជ្រើសរើសផ្លូវតាមតំបន់បង្កើតផែនទី ហើយកំណត់កម្រិតគុណភាព បន្ទាប់មកចុច ហើយជ្រើសរើសបន្ទាត់បូក។



អូសផែនទី ហើយប៉ះ បន្ថែម ដើម្បីបន្ថែមចំណុចមួយនៅក្នុងចំណុចទីតាំង បន្ទាត់កាត់កែងជាការបាច។ ប៉ះ ☒ ដើម្បីរក្សាទុក។



ចុចចាប់ផ្តើម ហើយផ្លាស់ទីត្រាប់រំកិលដើម្បីហោះឡើង។ យន្តហោះនឹងធ្វើប្រតិបត្តិការបង្កើតផែនទីតាមបណ្តោយផ្លូវដោយស្វ័យប្រវត្តិ។



រង់ចាំការសាងសង់ផែនទីវិញឱ្យរួចរាល់បានបញ្ចប់។ ប៉ះ Plan Field ដើម្បីអនុវត្តប្រតិបត្តិការ។



ជ្រើសរើសទីរាល់ រួចចុច "បញ្ចូល"



ចុច ហើយជ្រើសរើសបន្ទាត់បូក។ អូសផែនទី ហើយចុច "បញ្ចូល" ដើម្បីបញ្ចូលចំណុចព្រំដែននៅលើផែនទី។



ជ្រើសប្រភេទចំណុចជាឧបសគ្គ ឬតំបន់ដែលមិនអាចបាញ់ និងសម្រាប់ឧបសគ្គ ឬតំបន់ដែលមិនត្រូវការការបាញ់នៅលើផែនទី។



កំណត់ប៉ារ៉ាម៉ែត្រផ្លូវ អូស ដើម្បីកែតម្រូវទិសដៅហោះហើររបស់ផ្លូវ ហើយចុច ☒ ដើម្បីរក្សាទុក។



ចុច ☒ ដើម្បីប្រើទីរាល់ និងកំណត់ប៉ារ៉ាម៉ែត្រកិច្ចការ។



ចុច "ចាប់ផ្តើម" ដើម្បីចាប់ផ្តើមកិច្ចការ។



- ហោះឡើងតែនៅក្នុងតំបន់រាល់ទីហា ហើយកំណត់ផ្លូវ សម្រាប់ការតភ្ជាប់ដ៏សមស្រប និងរយៈកម្ពស់ RTH យោងទៅតាមបរិស្ថានសម្រាប់ប្រតិបត្តិការ។

- ប្រតិបត្តិការអាចត្រូវបានផ្អាកដោយផ្ទាល់ទីតាំងបញ្ចប់បន្តិច។ យន្តហោះនឹងហោះសំកាំង ហើយកត់ត្រាចំណុចផ្អាកសម្រាក។ ក្រោយពីនោះ យន្តហោះអាចត្រូវបានគ្រប់គ្រងដោយដៃ។ ជ្រើសរើសប្រតិបត្តិការម្តងទៀតដើម្បីបន្ត។ យន្តហោះនឹងវិលត្រឡប់ទៅកាន់ចំណុចផ្អាកសម្រាកដោយស្វ័យប្រវត្តិ ហើយបន្តប្រតិបត្តិការ។ យកចិត្តទុកដាក់ចំពោះសុវត្ថិភាពជ្រួនពេលវិលត្រឡប់ទៅកាន់ចំណុចឈប់។
- អ្នកប្រើប្រាស់អាចកំណត់សកម្មភាពដែលជ្រួននឹងធ្វើ ក្រោយពីប្រតិបត្តិការត្រូវបានបញ្ចប់នៅក្នុងកម្មវិធី។
- សូមមើលសៀវភៅណែនាំសម្រាប់អ្នកប្រើប្រាស់ ដើម្បីទទួលបានព័ត៌មានបន្ថែមអំពីនីតិវិធីប្រតិបត្តិការ និងការប្រុងប្រយ័ត្ន។

វិលត្រឡប់ទៅទីតាំងដើមវិញ (RTH)

យន្តហោះនឹងវិលត្រឡប់ទៅចំណុចទីដើមបើកឆាកវិញដោយស្វ័យប្រវត្តិនៅក្នុងស្ថានភាពដូចតទៅនេះ៖

RTH ផ្លាស់ប្តូរ អ្នកប្រើប្រាស់សង្កត់ឱ្យដាច់លើប៊ូតុង RTH។

RTH ការពារសុវត្ថិភាពពេលមិនដំណើរការ* បាត់សញ្ញាបន្ទាប់បន្សល់បញ្ជាពីចម្ងាយ។

RTH ថាមពលថ្មីតអស់* កម្រិតថ្លៃនោះឈានដល់កម្រិតថ្នាក់ដែលបានកំណត់ជាមុន។

ត្រឡប់មកវិញក្រោយពេលប្រតិបត្តិការ* កិច្ចការត្រូវបានបញ្ចប់។

ប្រសិនបើមានរបសត្ថាននៅលើផ្លូវត្រឡប់មកវិញក្នុងអំឡុងពេល RTH នោះជ្រួននឹងវិលត្រឡប់ទៅកាន់ចំណុចដើម (សកម្មភាពអាស្រ័យលើសណ្តានដីប្រតិបត្តិដែលបានជ្រើសរើស)។ ជ្រួនចំពោះចេញពី RTH នឹងរង់ចាំការបញ្ចប់នៃមុខងារពីសំកាំង។

* អ្នកប្រើប្រាស់អាចកំណត់សកម្មភាពរបស់ជ្រួននៅក្នុងកម្មវិធី។ អាចប្រើបាន ស្ទុះត្រាត់ RTH ត្រូវបានកំណត់ប៉ុណ្ណោះ។

ការថែទាំ

សម្អាតគ្រប់ផ្នែកទាំងអស់នៃយន្តហោះ និងឧបករណ៍បញ្ជាពីចម្ងាយនៅចុងបញ្ចប់នៃថ្ងៃនីមួយៗនៃការបាញ់ថ្នាំក្រោយពីយន្តហោះវិលត្រឡប់ទៅកាន់សីតុណ្ហភាពធម្មតាវិញ។ កុំសម្អាតយន្តហោះក្លាយក្រោយប្រតិបត្តិការត្រូវបានបញ្ចប់។

1. បំពេញផងបាញ់ដោយទឹកស្អាតប្រតិបត្តិការ ហើយបាញ់ទឹកតាមរយៈក្បាលបាញ់រហូតទាល់តែផងទទេ ឬបើកមុខងារសម្អាតឡើយនៅក្នុងការកំណត់ការបាញ់។ ធ្វើដំណើរនេះឡើងវិញ ដើម្បីសម្អាតផងបាញ់ស្អាតទាំងស្រុង។
2. ដកតម្រងផងបាញ់ដើម្បីសម្អាត និងសម្អាតការចាក់ស្ទុះណាមួយ។
3. សូមប្រាកដថាបានសម្អាតផ្ទៃនោះត្រូវបានភ្ជាប់គ្នាដោយពេញលេញ ហើយថ្មត្រូវបានដកចេញ ដើម្បីឱ្យអាចត្រូវបានលាងសម្អាតដោយផ្ទាល់ដោយទឹក។ យើងសូមណែនាំឱ្យប្រើប្រាស់ប្រដាប់លាងដោយបាញ់ដែលចាក់បំពេញទៅដោយទឹកដើម្បីសម្អាតត្រូវបាន និងដូតដោយដក់ទុក ឬក្រណាត់សើមនៅមុនពេលយកសំណល់ទឹកចេញដោយក្រណាត់ស្អាត។
4. ប្រសិនបើមានថ្មលើ ឬទឹកថ្នាំសម្អាតសត្វល្អិតនៅលើម៉ូទ័រ កង្វារ សូមជូតដោយក្រណាត់សើម មុនពេលលាងសម្អាតសំណល់ទឹកដែលនៅសល់ ដោយក្រណាត់ស្អាត។
5. ជូតផ្ទៃ និងអង្កាងរបស់ឧបករណ៍បញ្ជាពីចម្ងាយដោយប្រើក្រណាត់សើមស្អាតដែលត្រូវបានពូតទឹកចេញ។
6. ទុកជ្រួនដែលបានសម្អាតក្នុងបរិយាកាសស្ងួត។

* សូមមើលសៀវភៅណែនាំសម្រាប់អ្នកប្រើប្រាស់ ដើម្បីទទួលបានព័ត៌មានបន្ថែមអំពីការប្រើប្រាស់ និងការថែទាំ។

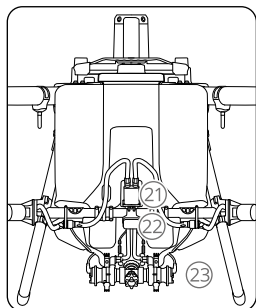
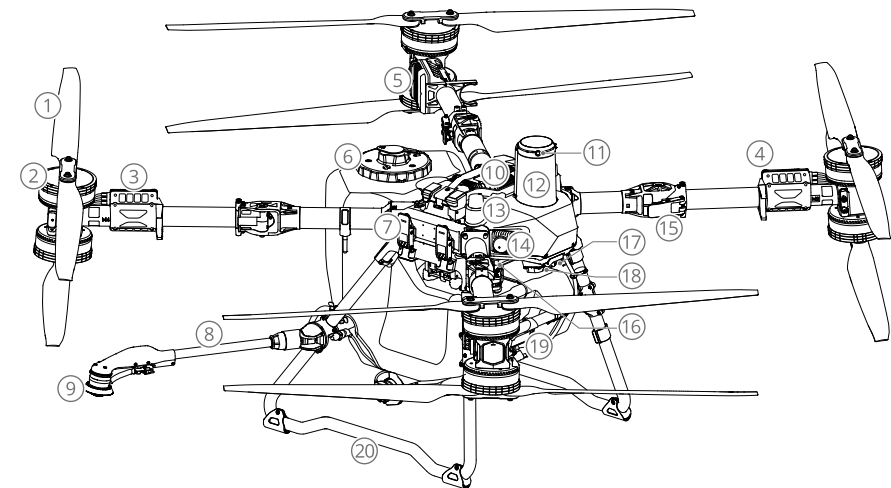
លក្ខណៈបច្ចេកទេស

ជ្រួន៖ (ម៉ូដែល៖ 3WWDZ-U75A)	
ប្រេកង់ប្រតិបត្តិការ ⁽¹⁾ និងថាមពលឧបករណ៍បញ្ជូន (EIRP)	2.4000-2.4835 GHz± <33 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5.725-5.850 GHz± <33 dBm (FCC), <30 dBm (SRRC), <14 dBm (CE)
សីតុណ្ហភាពប្រតិបត្តិការ	ពី 0° ទៅ 40° C (32° ទៅ 104° F)
រ៉ាង	
តំរុ	RD241608RFV3.2 (រ៉ាងមុខ); RD240804FB (រ៉ាងចុះក្រោម)
ប្រេកង់ប្រតិបត្តិការ និងថាមពលឧបករណ៍បញ្ជូន (EIRP)	24.05-24.25 GHz± <20 dBm (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
សីតុណ្ហភាពប្រតិបត្តិការ	ពី 0° ទៅ 40° C (32° ទៅ 104° F)
LiDAR (ម៉ូដែល៖ mid360-agras)	
ប្រវែងរលក	905 nm
សុវត្ថិភាពឡាស៊ែរ	កម្រិតទី 1
ដែនកំណត់ការបញ្ចេញដែលអាចទទួលប្រើបាន (AEL)	128 mJ
រន្ធយោង	4 mm
ថាមពលបញ្ចេញលោតក្លឹបក្តីតនៃឡាស៊ែរអតិបរមាក្នុងរយៈពេល 5 ណាណូវិនាទី	35 W
ឧបករណ៍បញ្ជាពីចម្ងាយ (ម៉ូដែល៖ TKPL2)	
សីតុណ្ហភាពប្រតិបត្តិការ	ពី -20° ទៅ 50° C (-4° ទៅ 122° F)
ការបញ្ជូនដៃមុខ O4	
ប្រេកង់ប្រតិបត្តិការ ⁽¹⁾ និងថាមពលឧបករណ៍បញ្ជូន (EIRP)	2.4000-2.4835 GHz± <33 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5.725-5.850 GHz± <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <30 dBm (SRRC)
Wi-Fi (802.11 a/b/g/n/ac/ax)	
ប្រេកង់ប្រតិបត្តិការ ⁽¹⁾ និងថាមពលឧបករណ៍បញ្ជូន (EIRP)	2.4000-2.4835 GHz± <26 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5.150-5.250 GHz± <26 dBm (FCC), <23 dBm (FCC/CE/MIC) 5.725-5.850 GHz± <26 dBm (FCC/CE/MIC), <14 dBm (CE)
ម៉ូឌុល 5.2	
ប្រេកង់ប្រតិបត្តិការ និងថាមពលឧបករណ៍បញ្ជូន (EIRP)	2.4000-2.4835 GHz± <10 dBm

[1] ប្រេកង់ 5.8 និង 5.1 GHz ត្រូវបានហាមឃាត់នៅក្នុងប្រទេសខ្លះៗនៅក្នុងប្រទេសខ្លះ ប្រេកង់ 5.1 GHz ត្រូវបានអនុញ្ញាតសម្រាប់ប្រើនៅក្នុងក្នុងអាហារិតប៉ុណ្ណោះ។

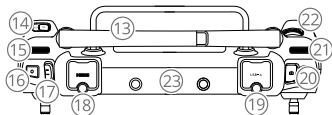
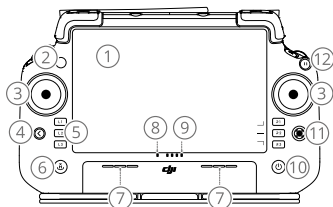
Gambaran Keseluruhan

Pesawat

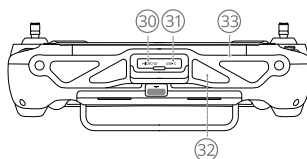
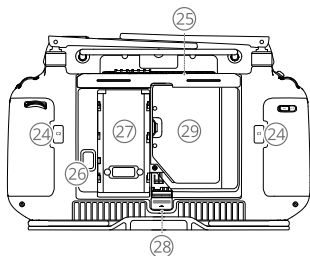


- | | |
|---------------------------------------|--|
| 1. Kipas | 13. D-RTK™ atas kapa Antena |
| 2. Motor | 14. LiDAR |
| 3. Pengawal Kelajuan Elektronik (ESC) | 15. Kunci Lengan |
| 4. Penunjuk Hadapan | 16. Antena Penghantaran Imej OCUSYNC™ Luar |
| 5. Penunjuk Belakang | 17. Kamera FPV |
| 6. Tangki Semburan | 18. Radar ke Bawah |
| 7. Kunci Muatan | 19. Lampu Sorot |
| 8. Lanset Semburan | 20. Gear Pendaratan |
| 9. Penyiram | 21. Meter Aliran Elektromagnetik |
| 10. Bateri Penerbangan Pintar | 22. Radar Belakang |
| 11. Sistem Penglihatan | 23. Pam Penghantaran |
| 12. Radar Hadapan | |

Alat Kawalan Jauh



- | | | |
|--|-----------------------------|--------------------------|
| 1. Skrin Sentuh | 9. LED Paras Bateri | Penyebaran |
| 2. LED Status Sambungan | 10. Butang Kuasa | 17. Suis Mod Penerbangan |
| 3. Batang Kawalan | 11. Butang SD | 18. Port HDMI |
| 4. Butang Kembali | 12. Butang Jeda Penerbangan | 19. Port USB-A |
| 5. Butang L1/L2/L3/R1/R2/R3 | 13. Antena Luar | 20. Butang Suis FPV/Peta |
| 6. Butang Kembali ke Tempat Mula (RTH) | 14. Butang Boleh Suai C3 | 21. Dail Kanan |
| 7. Mikrofon | 15. Dail Kiri | 22. Roda Tatal |
| 8. LED Status | 16. Butang Penyemburan/ | 23. Antena Dalam |



24. Butang C1/C2

25. Penutup Belakang

26. Butang Pelepas Bateri

27. Petak Bateri

28. Butang Pelepas Penutup Belakang

29. Petak Dongel

30. Slot Kad microSD

31. Port USB-C

32. Pengambilan Udara

33. Pendakap

M5

Bersedia untuk Berlepas



Ia penting untuk memahami garis panduan asas penerbangan untuk keselamatan anda dan orang di sekitar anda.

JANGAN lupa untuk membaca **penafian dan garis panduan keselamatan**.

Senarai Semak Prapenerbangan

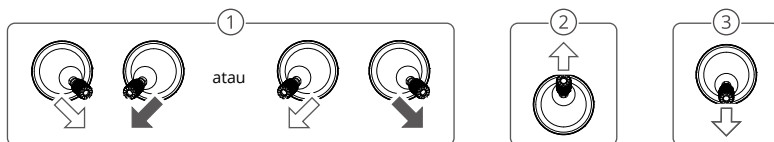
Hidupkan alat kawalan jauh, pastikan bahawa aplikasi DJI AGRAS dibuka dan kemudian hidupkan pesawat. Pastikan alat kawalan jauh dan pesawat telah disambungkan. Pergi ke skrin utama dalam aplikasi dan ketik Mula untuk memasuki Paparan Operasi. Pastikan bar status di skrin kiri atas berwarna hijau. Jika tidak, pesawat tidak boleh berlepas.



- Kedudukan RTK disyorkan. Dalam aplikasi, pergi ke Paparan Operasi, ketik  dan kemudian RTK untuk pilih kaedah bagi menerima isyarat RTK.
- Dongel DJI Cellular disyorkan untuk sambungan Internet. Dalam aplikasi, pergi ke Paparan Operasi, ketik  dan pilih Diagnostik Rangkaian. Dongel selular dan kad SIM berfungsi dengan baik jika status semua peranti dalam rantaian rangkaian dipaparkan dengan warna hijau.

Penerbangan Manual

Perlepasan/Pendaratan Manual

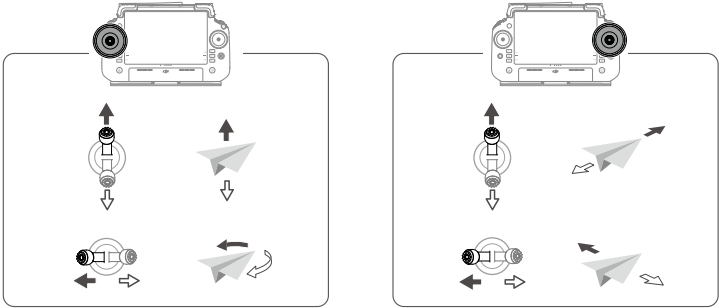


- Mulakan motor:** Lakukan arahan gabungan kayu bedik dan tahan selama dua saat.
- Perlepasan:** Tolak batang kawalan kiri (mod 2) ke atas untuk berlepas.
- Mendarat / Hentikan motor:** Tolak batang kawalan kiri (mod 2) ke bawah sehingga pesawat mendarat. Tahan selama tiga saat untuk menghentikan motor.



- Tekan dan tahan butang C1, C2, dan jeda penerbangan secara serentak sehingga motor berhenti jika terdapat kecemasan.

Batang Kawalan (Mod 2)



- Untuk membolehkan pesawat berlepas dan melakukan operasi secara automatik, adalah disyorkan untuk membuat pelan untuk suatu lapangan dan memilih operasi sebelum berlepas. Rujuk bahagian Operasi Bermula untuk maklumat lanjut. Untuk senario lain, berlepas dan mendarat secara manual.

Memulakan Operasi

Prosedur Operasi

Pengguna boleh melakukan operasi pemetaan di kawasan operasi menggunakan aplikasi DJI Agras, menerima peta HD melalui pembinaan semula luar talian menggunakan alat kawalan jauh dan kemudian merancang suatu lapangan pada peta HD untuk operasi Laluan. Penerangan berikut menggunakan Crosshair, Pemetaan Laluan, dan Operasi Laluan sebagai contoh.



Hidupkan alat kawalan jauh dan kemudian pesawat. Masukkan Paparan Operasi dalam aplikasi DJI Agras.



Ketik butang mod di bahagian atas sebelah kiri dan pilih Pemetaan Laluan pada panel Pemetaan dalam skrin pemilihan mod tugas.



Ketik  pada skrin kanan, pilih Laluan Kawasan atau Laluan Sempadan dan tetapkan Resolusi, kemudian ketik  dan pilih Crosshair.



Seret peta dan ketik Tambah untuk menambah titik pada kedudukan crosshair. Ketik  untuk menyimpan.



Ketik Mula dan gerakan peluncur untuk berlepas. Pesawat akan melakukan operasi pemetaan di sepanjang laluan secara automatik.



Tunggu pembinaan semula selesai. Ketik Rancang Lapangan untuk melaksanakan operasi.



Pilih Medan dan ketik Tambah.



Ketik  dan pilih Crosshair. Seret peta dan ketik Tambah untuk menambah titik sempadan pada peta.



Pilih jenis titik sebagai Halangan atau Kawasan Tanpa Semburan, dan tandakan halangan atau kawasan yang tidak memerlukan semburan pada peta.



Tetapkan parameter laluan, seret  untuk melaraskan arah penerbangan laluan dan ketik  untuk menyimpan.



Ketik  untuk menggunakan lapangan dan menetapkan parameter tugas.



Ketik Mula untuk memulakan tugas.



- Hanya berlepas di kawasan terbuka dan tetapkan Penghalauan Sambungan dan Ketinggian RTH yang sesuai mengikut persekitaran pengendalian.
- Operasi boleh dihentikan sebentar dengan menggerakkan batang kawalan sedikit. Pesawat akan mengambang dan merekodkan titik putus. Yang mana selepas itu, pesawat boleh dikawal secara manual. Pilih operasi sekali lagi untuk meneruskan. Pesawat akan kembali ke titik putus secara automatik dan meneruskan operasi. Beri perhatian kepada keselamatan pesawat apabila kembali ke titik putus.

- Pengguna boleh menetapkan tindakan yang akan dilakukan oleh pesawat selepas operasi selesai dalam aplikasi.
- Rujuk kepada Manual Pengguna untuk maklumat lanjut mengenai prosedur operasi dan langkah berjaga-jaga.

Kembali ke Rumah (RTH)

Pesawat akan kembali secara automatik ke Titik Tempat Mula dalam situasi berikut:
 RTH Pintar: Pengguna menekan dan menahan butang RTH.
 Gagal selamat RTH*: Isyarat alat kawalan jauh hilang.
 RTH Bateri Lemah*: Tahap bateri pesawat mencapai ambang bateri rendah yang telah ditetapkan.
 Kembali selepas operasi*: Tugas telah selesai.
 Jika terdapat halangan di laluan kembali semasa RTH, pesawat akan memintas untuk mengelakkannya atau memperlahankan untuk melayang (tingkah laku bergantung pada medan operasi yang dipilih). Pesawat keluar dari RTH dan menunggu arahan lanjut selepas terapung di udara.

* Pengguna boleh menetapkan tindakan pesawat dalam aplikasi. Hanya tersedia jika RTH ditetapkan.

Penyelenggaraan

Bersihkan semua bahagian pesawat dan alat kawalan jauh pada penghujung setiap hari penyemburan selepas pesawat kembali ke suhu normal. JANGAN bersihkan pesawat sejurus selepas operasi selesai.

1. Isi tangki semburan dengan air bersih atau air sabun dan semburkan air melalui pemercik sehingga tangki kosong atau aktifkan fungsi Clean Hose dalam Tetapan Semburan. Ulangi langkah ini untuk mengosongkan tangki sepenuhnya.
2. Keluarkan penapis tangki semburan untuk membersihkan dan membuang sebarang halangan.
3. Pastikan struktur pesawat disambungkan sepenuhnya dan bateri dikeluarkan supaya ia boleh dibasuh terus dengan air. Ia disyorkan untuk menggunakan mesin basuh semburan yang diisi dengan air untuk membersihkan badan pesawat dan lap dengan berus lembut atau kain basah sebelum mengeluarkan sisa air dengan kain kering.
4. Jika terdapat habuk atau cecair racun perosak pada motor, bebaling, lap dengan kain basah sebelum membersihkan sisa air dengan kain kering.
5. Lap permukaan dan skrin alat kawalan jauh dengan kain basah bersih yang telah diperah dengan air.
6. Simpan pesawat yang telah dibersihkan dalam persekitaran yang kering.

* Rujuk kepada Manual Pengguna untuk maklumat lanjut tentang penggunaan dan penyelenggaraan.

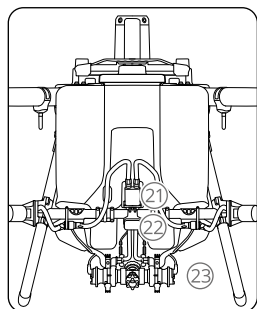
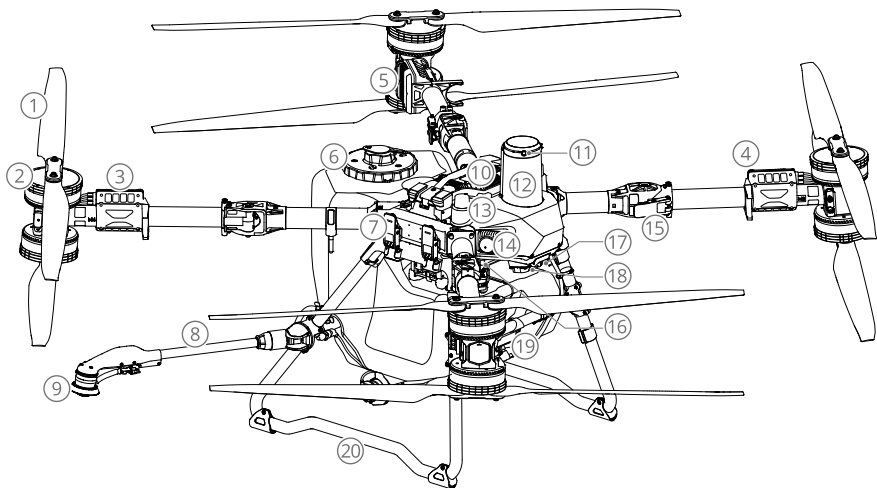
Spesifikasi

Pesawat (Model: 3WWDZ-U75A)	
Frekuensi Operasi ⁽¹⁾ & Kuasa Pemancar (EIRP)	2.4000-2.4835 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5.725-5.850 GHz: <33 dBm (FCC), <30 dBm (SRRC), <14 dBm (CE)
Suhu Pengendalian	0° hingga 40°C (32° hingga 104°F)
Radar	
Model	RD241608RFV3.2 (Radar Hadapan); RD240804FB (Radar ke Bawah)
Frekuensi Operasi & Kuasa Pemancar (EIRP)	24.05-24.25 GHz: <20 dBm (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
Suhu Pengendalian	0° hingga 40°C (32° hingga 104°F)
LiDAR (Model: mid360-agras)	
Panjang Gelombang	905 nm
Keselamatan Laser	Kelas 1
Had Pelepasan Boleh Akses (AEL)	128 nJ
Apertur Rujukan	4 mm
Kuasa Pelepasan Nadi Laser Maksimum Dalam 5 ns	35 W
Alat Kawalan Jauh (Model: TKPL2)	
Suhu Pengendalian	-20° hingga 50° C (-4° hingga 122° F)
Penghantaran Video O4	
Frekuensi Operasi ⁽¹⁾ & Kuasa Pemancar (EIRP)	2.4000-2.4835 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5.725-5.850 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <30 dBm (SRRC)
Wi-Fi (802.11 a/b/g/n/ac/ax)	
Frekuensi Operasi ⁽¹⁾ & Kuasa Pemancar (EIRP)	2.4000-2.4835 GHz: ≤26 dBm (FCC), ≤20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5.150-5.250 GHz: ≤26 dBm (FCC), ≤23 dBm (SRRC/CE/MIC) 5.725-5.850 GHz: ≤26 dBm (FCC/SRRC), ≤14 dBm (CE)
Bluetooth 5.2	
Frekuensi Operasi & Kuasa Pemancar (EIRP)	2.4000-2.4835 GHz: <10dBm

[1] Frekuensi 5.8 dan 5.1 GHz adalah dilarang di sesetengah negara. Di sesetengah negara, frekuensi 5.1 GHz hanya dibenarkan untuk digunakan di dalam bangunan.

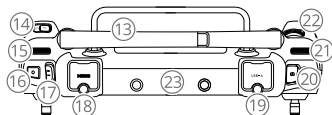
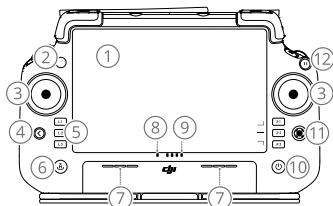
ภาพรวม

โครงสร้าง

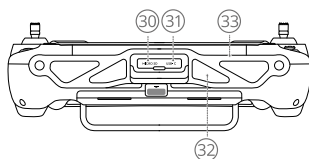
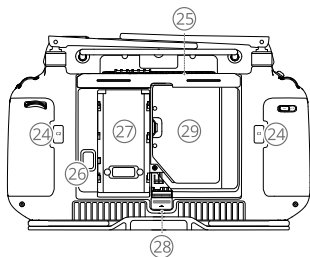


1. ใบพัด
2. มอเตอร์
3. ตัวควบคุมความเร็วแบบอิเล็กทรอนิกส์ (ESC)
4. ไฟแสดงสถานะด้านหน้า
5. ไฟแสดงสถานะด้านหลัง
6. ถังฟันท
7. ล็อกน้ำหนักบรรทุก
8. ก่อจิด
9. สปริงเกลอร์
10. แบตเตอรี่โดรนอัจฉริยะ
11. ระบบการมองเห็น
12. เรดาร์ด้านหน้า
13. เซนเซอร์อากาศ D-RTK™ บนตัวโดรน
14. LiDAR
15. ตัวล็อกขาโดรน
16. เซนเซอร์ภายนอกสำหรับส่งสัญญาณภาพOCUSYNCTM
17. กล้อง FPV
18. เรดาร์ด้านล่าง
19. สปอตไลท์
20. อุปกรณ์ส่งจ่อ
21. เครื่องวัดอัตราการไหลแบบสนามแม่เหล็ก
22. เรดาร์ด้านหลัง
23. ปืนส่ง

รีโมทคอนโทรล



1. หน้าจอสัมผัส
2. ไฟ LED แสดงสถานะการเชื่อมต่อ
3. ก้านควบคุม
4. ปุ่มย้อนกลับ
5. ปุ่ม L1/L2/L3/R1/R2/R3
6. ปุ่มกลับจุดขึ้นบิน (RTH)
7. ไม้โดรน
8. ไฟ LED แสดงสถานะ
9. ไฟ LED แสดงระดับแบตเตอรี่
10. ปุ่มเปิด/ปิด
11. ปุ่ม 5D
12. ปุ่มหยุดบินชั่วคราว
13. เซนเซอร์ภายนอก
14. ปุ่ม C3 ที่ตั้งค่าได้เอง
15. ปุ่มเป็นด้านซ้าย
16. ปุ่มฟังก์ชัน
17. เปลี่ยนโหมดการบิน
18. พอร์ต HDMI
19. พอร์ต USB-A
20. ปุ่มสวิตช์ FPV/Map
21. ปุ่มเป็นด้านขวา
22. ล้อเลื่อน
23. เซนเซอร์ภายใน



24. ปุ่ม C1/C2

25. ฝาครอบด้านหลัง

26. ปุ่มปลดแบตเตอรี่

27. ช่องใส่แบตเตอรี่

28. ปุ่มปลดล็อกฝาครอบด้านหลัง

29. ช่องต่อเกิล

30. ช่องเสียบการ์ด microSD

31. พอร์ต USB-C

32. ช่องอากาศเข้า

33. ขายึด

การเตรียมพร้อมสำหรับบิน



สิ่งสำคัญคือต้องเข้าใจแนวทางการบินขั้นพื้นฐาน เพื่อความปลอดภัยของทั้งตัวคุณเองและคนรอบข้าง
ต้องอ่านข้อควรระวังและแนวปฏิบัติด้านความปลอดภัย

รายการตรวจสอบก่อนบิน

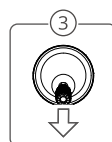
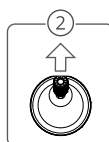
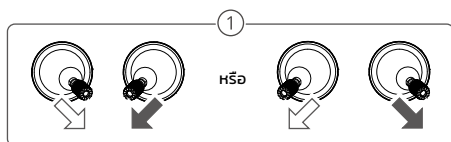
เปิดรีโมตคอนโทรล ตรวจสอบให้แน่ใจว่าแอป DJI Agras เปิดอยู่ จากนั้นจึงเปิดเครื่องโดรน ตรวจสอบให้แน่ใจว่ารีโมตคอนโทรลและโดรนเชื่อมต่อกันแล้ว ไปที่หน้าจอหลักในแอปและแตะ Start (เริ่ม) เพื่อเข้าสู่ Operation View (มุมมองการทำงาน) ตรวจสอบให้แน่ใจว่าแถบสถานะที่มุมซ้ายบนของหน้าจอเป็นสีเขียว ไม่เช่นนั้นโดรนจะไม่สามารถบินขึ้นได้



- แนะนำให้จัดตำแหน่ง RTK เมื่ออยู่ในแอป ให้ไปที่มุมมองการทำงาน (Operation View) และ จากนั้นแตะ RTK เพื่อเลือกวิธีการรับสัญญาณ RTK
- แนะนำให้ใช้ DJI Cellular Dongle ในการเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ต ในแอป ให้ไปที่ มุมมองการทำงาน และ และเลือก การวิเคราะห์เครือข่าย ตรวจสอบและยืนยันการติดตั้งอย่างถูกต้องหากสถานะของอุปกรณ์ทั้งหมดในหัวข้อเครือข่ายเป็นสีเขียว

การบินแบบแมนวล

การบินขึ้น/การลงจอดแบบแมนวล

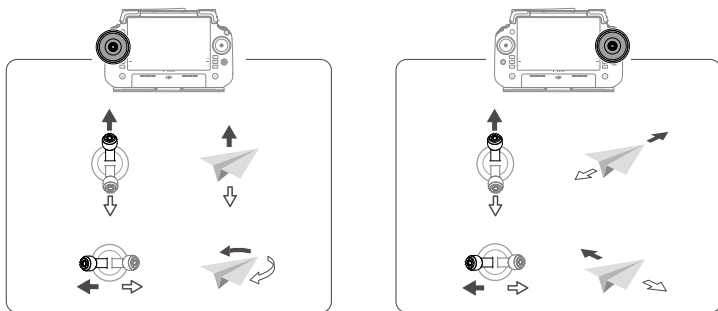


- 1 การสตาร์ทมอเตอร์: ำสั่งการด้วยคำสั่งก้านแบบรวมและถือไว้เป็นเวลาสองวินาที
- 2 การบินขึ้น: ดันก้านควบคุมด้านซ้าย (โหมด 2) ขึ้นเพื่อขึ้นบิน
- 3 การลงจอด / หยุดมอเตอร์: กดก้านควบคุมด้านซ้าย (โหมด 2) ลงจนกว่าโดรนจะลงจอด ค้างไว้สามวินาทีเพื่อหยุดมอเตอร์



- กดปุ่ม C1, C2 และปุ่มหยุดการบินชั่วคราวพร้อมกันค้างไว้จนกว่ามอเตอร์จะหยุดในกรณีฉุกเฉิน

ก้านควบคุม (โหมด 2)



- เพื่อให้โดรนบินขึ้นโดยอัตโนมัติและทำงาน ขอบจะนำให้สร้างแผนสำหรับสนาม และเลือกการปฏิบัติการก่อนบินขึ้น โปรดดูข้อมูลเพิ่มเติมที่ส่วนการเริ่มปฏิบัติการ สำหรับสถานการณ์อื่น ๆ ให้ขึ้นบินและลงจอดด้วยตนเอง

การเริ่มปฏิบัติการ

ขั้นตอนการปฏิบัติงาน

ผู้ใช้งานสามารถดำเนินการทำแผนที่ในพื้นที่ปฏิบัติงานโดยใช้แอป DJI Agras และรับแผนที่ HD ผ่านการสร้างภาพแบบออฟไลน์โดยใช้โหมดคอนโทรลและวางแผนสนามในแผนที่ HD สำหรับการปฏิบัติงาน คำอธิบายต่อไปนี้จะใช้ Crosshair (เป้าเล็ง), Route Mapping (การกำหนดเส้นทาง) และ Route Operation (การใช้เส้นทาง) เป็นตัวอย่าง



เปิดรีโมทคอนโทรล จากนั้นเปิดโดรนเข้าสู่เมนูของการทำงานในแอป DJI Agras



แตะปุ่มโหมดที่ด้านซ้ายบนและเลือก Route Mapping บนเมนู Mapping (การกำหนดเส้นทาง) ในหน้าจอการเลือกโหมดงาน



แตะ ที่หน้าจอด้านบนขวา เลือก Area Route หรือ Boundary Route และตั้งค่าความละเอียด จากนั้นแตะ แล้วเลือก Crosshair



ลากแผนที่และแตะ Add เพื่อเพิ่มจุดที่ตำแหน่งเป้าเล็ง และ ☒ เพื่อบันทึก



แตะ Start และเลื่อนแถบเลื่อนเพื่อขึ้นบิน โดรนจะทำการตามเส้นทางโดยอัตโนมัติ



รอให้การสร้างผังเสร็จสมบูรณ์ และ Plan Field เพื่อดำเนินการ



เลือก Field และแตะ Add



แตะ แล้วเลือก Crosshair ลากแผนที่และแตะ Add เพื่อเพิ่มจุดขอบเขตบนแผนที่



เลือกประเภทจุดเป็น Obstacle (สิ่งกีดขวาง) หรือ No-Spraying Area (พื้นที่ไม่ฉีดพ่น) และทำเครื่องหมายจุดประเภทหรือพื้นที่ที่ต้องการฉีดพ่นบนแผนที่



คลิกที่พารามิเตอร์เส้นทาง ลาก เพื่อปรับทิศทางเส้นทางในการบินและบันทึก แล้วแตะ ☒ เพื่อบันทึก



แตะ ☒ เพื่อใช้สนามและตั้งค่าพารามิเตอร์งาน



แตะ Start เริ่มเพื่อเริ่มงาน



- ขึ้นบินในพื้นที่เปิดโล่งเท่านั้น และกำหนดเส้นทางการเชื่อมต่อและระดับความสูง RTH ที่เหมาะสมตามสภาพแวดล้อมการทำงาน

- การทำงานสามารถหยุดชั่วคราวได้โดยการขยับท้ายควบคุมเล็กน้อย โดรนจะบินอยู่กับที่และบันทึกจุดพัก หลังจากนั้น สามารถควบคุมโดรนได้ด้วยตนเอง เลือกรับดำเนินการอีกครั้งเพื่อดำเนินการต่อ โดรนจะกลับไปยังจุดพักโดยอัตโนมัติและกลับมาดำเนินการต่อ ให้ความสนใจกับความปลอดภัยของโดรนเมื่อกลับไปที่จุดพัก
- ผู้ใช้สามารถตั้งค่าการดำเนินการที่โดรนจะดำเนินการหลังจากปฏิบัติการเสร็จสมบูรณ์ในแอป
- โปรดดูคู่มือการใช้งานสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการขึ้นตอนการปฏิบัติงานและข้อควรระวัง

ระบบ Return to Home (RTH)

โดรนจะกลับไปที่จุดขึ้นบินโดยอัตโนมัติในสถานการณ์ต่อไปนี้:
RTH แบบอัจฉริยะ (Smart RTH): ผู้ใช้กดปุ่ม RTH ล้างไว้
Failsafe RTH (RTH แบบสูญเสียการเชื่อมต่อ)*: สัญญาณจากรีโมทคอนโทรลขาดหายไป
Low Battery RTH (RTH แบบแบตเตอรี่ต่ำ)*: ระดับแบตเตอรี่ของโดรนถึงเกณฑ์แบตเตอรี่ต่ำที่ตั้งไว้ล่วงหน้า
บันทึกหลังจากปฏิบัติงาน*: งานเสร็จสิ้น
หากมีสิ่งกีดขวางบนเส้นทางกลับระหว่าง RTH โดรนจะหลีกเลี่ยงหรือชะลอความเร็วเพื่อบินอยู่กับที่ (พฤติกรรมขึ้นอยู่กับภูมิภาคที่เลือกใช้งาน) โดรนจะออกจาก RTH และรอคำสั่งเพิ่มเติมหลังจากบินอยู่กับที่
* ผู้ใช้สามารถตั้งค่าการทำงานของโดรนในแอป โดยใช้ได้เฉพาะเมื่อมีการตั้งค่า RTH เท่านั้น

การบำรุงรักษา

ทำความสะอาดชิ้นส่วนทั้งหมดของโดรนและรีโมทคอนโทรลเมื่อสิ้นสุดการขึ้นบินในแต่ละวันหลังจากที่โดรนกลับสู่ฐานหลักทันที อย่าทำความสะอาดโดรนทันทีหลังจากเพิ่งปฏิบัติการเสร็จสิ้น

1. ถิ่นที่สะอาดหรือน้ำสบู่อุ่นในถังพ่นและฉีดน้ำผ่านสปริงเกลอรันทั่วร่างเปล่า หรือเปิดใช้งานฟังก์ชัน Clean Hose (ทำความสะอาด) ใน Spray Setting (การตั้งค่าการพ่น) ทำซ้ำขั้นตอนนี้เพื่อทำความสะอาดถังให้สมบูรณ์
2. ถอดที่กรองถังพ่นออกเพื่อทำความสะอาดและขจัดสิ่งอุดตัน
3. ตรวจสอบให้แน่ใจว่าโครงสร้างโดรนเชื่อมต่อกันสนิทและถอดแบตเตอรี่ออกแล้ว เพื่อให้สามารถล้างด้วยน้ำได้โดยตรง ขอบและน้ำให้ใช้เครื่องฉีดพ่นน้ำเพื่อทำความสะอาดตัวเครื่องโดรน และถอดด้วยแปรงนุ่มหรือผ้าเปียกก่อนเช็ดน้ำออกโดยใช้ผ้าแห้ง
4. หากมีฝุ่นหรือของเหลวของสารฆ่าสัตว์รังควาบบนมอเตอร์หรือใบพัด ให้เช็ดด้วยผ้าเปียกก่อนทำความสะอาดเศษน้ำที่เหลือด้วยผ้าแห้ง
5. เช็ดพื้นผิวและหน้าจอของรีโมทคอนโทรลด้วยผ้าเปียกสะอาดที่บิดน้ำหมาด ๆ
6. เก็บโดรนที่ทำความสะอาดแล้วในสภาพแวดล้อมที่แห้ง

* โปรดดูคู่มือการใช้งานสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการใช้งานและการบำรุงรักษา

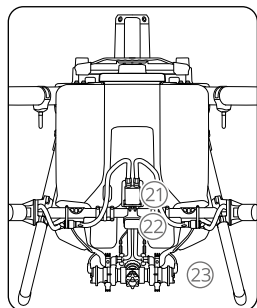
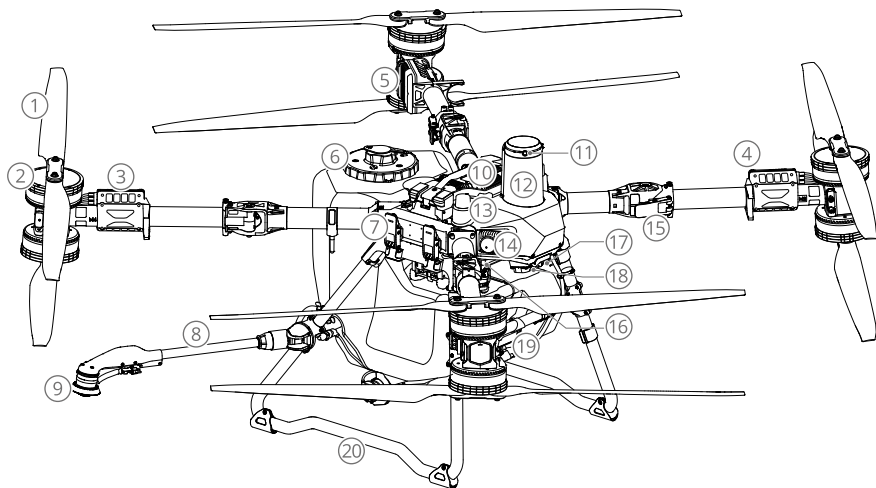
ข้อมูลจำเพาะ

โดรน (รุ่น: 3WWDZ-U75A)	
ความถี่ในการทำงานและกำลังในการส่งสัญญาณ (EIRP) ^[1]	2.4000-2.4835 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5.725-5.850 GHz: <33 dBm (FCC), <30 dBm (SRRC), <14 dBm (CE)
อุณหภูมิในการทำงาน	0° ถึง 40° C (32° ถึง 104° F)
เรดาร์	
แบบ	RD241608RFV3.2 (เรดาร์ด้านหน้า); RD240804FB (เรดาร์ด้านล่าง)
ความถี่ในการทำงานและกำลังในการส่งสัญญาณ (EIRP)	24.05-24.25 GHz: <20 dBm (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
อุณหภูมิในการทำงาน	0° ถึง 40° C (32° ถึง 104° F)
LiDAR (รุ่น: mid360-agras)	
ความยาวคลื่น	905 นาโนเมตร
ความปลอดภัยของเลเซอร์	คลาส 1
ขีดจำกัดการปล่อยที่เข้าถึงได้ (AEL)	128 ไมโครจูล
รู้รับแสงอ้างอิง	4 มม.
กำลังการปล่อยพัลส์เลเซอร์สูงสุดภายใน 5 นาโนวินาที	35 วัตต์
รีโมทคอนโทรล (รุ่น: TKPL2)	
อุณหภูมิในการทำงาน	-20° ถึง 50° C (-4° ถึง 122° F)
การส่งสัญญาณวิดีโอ O4	
ความถี่ในการทำงานและกำลังในการส่งสัญญาณ (EIRP) ^[1]	2.4000-2.4835 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5.725-5.850 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <30 dBm (SRRC)
Wi-Fi (802.11 a/b/g/n/ac/ax)	
ความถี่ในการทำงานและกำลังในการส่งสัญญาณ (EIRP) ^[1]	2.4000-2.4835 GHz: <26 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5.150-5.250 GHz: <26 dBm (FCC), <23 dBm (SRRC/CE/MIC) 5.725-5.850 GHz: <26 dBm (FCC/SRRC), <14 dBm (CE)
บลูทูธ 5.2	
ความถี่ในการทำงานและกำลังในการส่งสัญญาณ (EIRP)	2.4000-2.4835 GHz: <10 dBm

[1] ในบางประเทศอนุญาตให้ใช้คลื่นความถี่ 5.8 และ 5.1 GHz ในบางประเทศ อนุญาตให้ใช้คลื่นความถี่ 5.1 GHz ได้เฉพาะภายในอาคารเท่านั้น

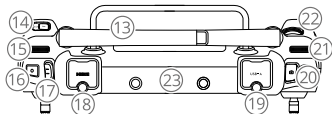
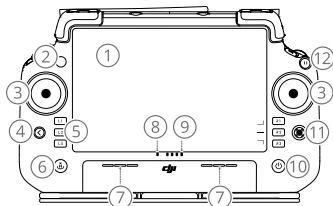
Tổng quan

Máy bay

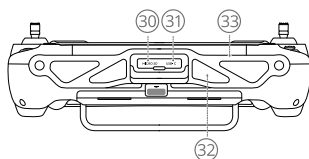
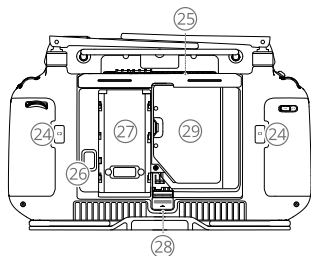


1. Cánh quạt
2. Động cơ
3. Bộ điều khiển tốc độ điện tử (ESC)
4. Đèn chỉ báo phía trước
5. Đèn chỉ báo phía sau
6. Bình phun
7. Khóa tải trọng
8. Vòi phun
9. Đầu phun
10. Pin máy bay thông minh
11. Hệ thống quan sát
12. Radar phía trước
13. Ăng-ten D-RTK™ Tích hợp
14. LiDAR
15. Khóa cánh tay
16. Ăng-ten Truyền Hình ảnh OCUSYNC™ Bên ngoài
17. Camera FPV
18. Radar hướng xuống
19. Đèn pha
20. Càng đáp
21. Lưu lượng kế điện từ
22. Radar phía sau
23. Bơm cấp liệu

Điều khiển từ xa



1. Màn hình cảm ứng
2. Đèn LED trạng thái kết nối
3. Cần điều khiển
4. Nút quay lại
5. Các nút L1/L2/L3/R1/R2/R3
6. Nút Tự bay về điểm cất cánh (Return to Home, RTH)
7. Micrô
8. Đèn LED trạng thái
9. Đèn LED báo mức pin
10. Nút nguồn
11. Nút 5D
12. Nút Tạm dừng Chuyển bay
13. Ăng-ten bên ngoài
14. Nút C3 có thể tùy chỉnh
15. Nút vận bên trái
16. Nút phun/rải
17. Công tắc chuyển chế độ bay
18. Cổng HDMI
19. Cổng USB-A
20. Nút chuyển đổi FPV/bản đồ
21. Nút vận bên phải
22. Bánh xoay cuộn
23. Ăng-ten bên trong



24. Các nút C1/C2
25. Nắp sau
26. Nút tháo pin

27. Khoang pin
28. Nút mở nắp sau
29. Khoang chứa thiết bị chia sẻ

30. Khe cắm thẻ microSD
31. Cổng USB-C
32. Lỗ hút khí
33. Giá đỡ

Sẵn sàng Cất cánh



Cần hiểu rõ các hướng dẫn bay cơ bản, để bảo vệ chính bạn và bảo đảm an toàn cho những người xung quanh. Hãy nhớ đọc **tuyên bố miễn trừ trách nhiệm và các hướng dẫn an toàn**.

Danh mục kiểm tra trước khi bay

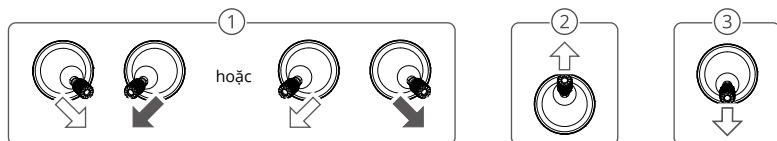
Bật nguồn bộ điều khiển từ xa, đảm bảo rằng ứng dụng DJI Agras đã được mở, và sau đó bật nguồn máy bay. Đảm bảo bộ điều khiển từ xa và máy bay đã được kết nối. Vào màn hình chủ trong ứng dụng và chạm vào Start (Bắt đầu) để vào mục Operation View (Xem Vận hành). Đảm bảo thanh trạng thái ở góc trên bên trái màn hình có màu xanh lá cây. Nếu không, máy bay không thể cất cánh.



- Nên dùng định vị RTK. Trong ứng dụng, đến phần Operation View (Xem Hoạt động), bấm và sau đó bấm RTK để chọn một phương thức nhận tín hiệu RTK.
- Nên dùng DJI Cellular Dongle để kết nối internet. Trong ứng dụng, đến phần Operation View (Xem Hoạt động), bấm và chọn Network Diagnostics (Chẩn đoán Mạng). Mô-đun rời và thẻ SIM điện thoại hoạt động bình thường nếu trạng thái của tất cả các thiết bị trong chuỗi mạng có màu xanh lá.

Bay thủ công

Cất cánh/hạ cánh thủ công

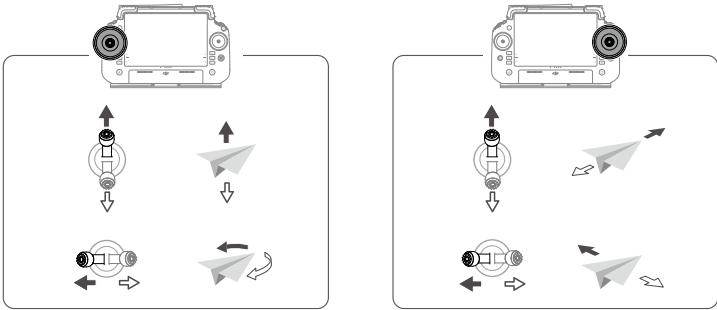


- Khởi động động cơ:** Thực hiện lệnh kết hợp với cần điều khiển và giữ trong hai giây.
- Cất cánh:** Đẩy cần điều khiển bên trái (chế độ 2) hướng lên để cất cánh.
- Hạ cánh / Dừng động cơ:** Đẩy cần điều khiển bên trái (chế độ 2) hướng xuống cho đến khi thiết bị bay hạ cánh. Giữ trong ba giây để dừng động cơ.



- Nhấn và giữ đồng thời nút C1, C2 và nút tạm dừng chuyển bay cho đến khi động cơ dừng lại nếu có trường hợp khẩn cấp.

Cần điều khiển (Chế độ 2)



- Để thiết bị bay có thể tự động cất cánh và thực hiện một hoạt động, nên lập sơ đồ thực địa và chọn một hoạt động trước khi cất cánh. Xem phần Starting Operations (Bắt đầu Vận hành) để biết thêm thông tin. Đối với các tình huống khác, hãy cất cánh và hạ cánh thủ công.

Bắt đầu Vận hành

Quy trình vận hành

Người dùng có thể thực hiện các thao tác lập bản đồ trong khu vực hoạt động bằng ứng dụng DJI Agras và nhận bản đồ HD thông qua tài tạo ngoại tuyến bằng bộ điều khiển từ xa sau đó lập kế hoạch thực địa trên bản đồ HD cho các hoạt động Tuyến bay. Mô tả sau đây sử dụng Điểm ngắm, Lập bản đồ tuyến bay và Vận hành theo tuyến bay làm ví dụ.



Bật nguồn bộ điều khiển từ xa, sau đó bật nguồn máy bay. Vào mục Operation View (Xem Vận hành) trong ứng dụng.



Bấm vào nút chế độ ở phía trên bên trái và chọn Route Mapping (Lập bản đồ Tuyến bay) trên bảng Mapping (Lập bản đồ) trong màn hình lựa chọn chế độ tác vụ.



Bấm vào  ở màn hình bên phải, chọn Tuyến bay theo Vùng hoặc Tuyến bay Ranh giới và đặt Độ phân giải, sau đó bấm  và chọn Điểm ngắm.



Kéo bản đồ và nhấn Add (Thêm) để thêm một điểm ở vị trí trỏ chuột chữ thập. Bấm  để lưu.



Bấm Start và di chuyển thanh trượt để tắt. Máy bay sẽ tự động thực hiện hoạt động lập bản đồ dọc theo tuyến.



Chờ hoàn tất thao tác tại tạo. Bấm vào Plan Field (Kế hoạch Thực địa) để thực hiện các hoạt động.



Chọn Trường và bấm Thêm.



Bấm vào  và chọn Crosshair (Điểm ngắm). Kéo bản đồ và nhấn Add (Thêm) để thêm một điểm ranh giới trên bản đồ.



Chọn loại điểm là Chướng ngại vật hoặc Khu vực không phun, và đánh dấu chướng ngại vật hoặc các khu vực không cần phun trên bản đồ.



Đặt các tham số tuyến bay, kéo  để điều chỉnh hướng bay của tuyến bay và bấm vào  để lưu lại.



Bấm  để sử dụng thực địa và đặt tham số tác vụ.



Nhấn Start để bắt đầu nhiệm vụ.

- Chỉ cất cánh trong các khu vực mở và thiết lập một Định tuyến Kết nối và Độ cao RTH phù hợp theo môi trường hoạt động.

- Có thể dừng một hoạt động bằng cách dịch chuyển nhẹ cần điều khiển. Máy bay sẽ giữ thăng bằng và ghi lại vị trí tạm dừng. Sau đó, máy bay có thể được điều khiển bằng tay. Chọn lại hoạt động để tiếp tục. Thiết bị bay sẽ tự động quay lại vị trí tạm dừng và tiếp tục hoạt động. Chú ý đến an toàn của máy bay khi quay trở lại vị trí tạm dừng.
- Trong ứng dụng, người dùng có thể thiết lập quy trình mà máy bay sẽ thực hiện sau khi hoàn thành hoạt động.
- Tham khảo Sách Hướng Dẫn Sử Dụng để biết thêm thông tin về các quy trình vận hành và các lưu ý an toàn.

Tự bay về điểm cất cánh (RTH)

Thiết bị bay sẽ tự động bay về điểm cất cánh Home Point trong các tình huống sau:

Smart RTH: Người dùng nhấn và giữ nút RTH.

Failsafe RTH*: Mất tín hiệu từ bộ điều khiển từ xa.

RTH pin yếu*: Mức pin máy bay đạt đến mức pin yếu đã thiết lập trước.

Trở về sau khi hoàn thành nhiệm vụ*: Nhiệm vụ đã hoàn thành.

Trong quá trình RTH, nếu có vật cản trên đường về, máy bay sẽ bay vượt qua để tránh và chạm hoặc giảm tốc độ để chuyển sang trạng thái lơ lửng (hành vi này phụ thuộc vào địa hình vận hành đã chọn). Sau khi lơ lửng, máy bay sẽ thoát khỏi chế độ RTH và chờ nhận các lệnh tiếp theo.

* Người dùng có thể thiết lập hành động của máy bay qua ứng dụng. Tùy chọn này chỉ khả dụng khi chế độ RTH được bật.

Bảo dưỡng

Vệ sinh tất cả các bộ phận của thiết bị bay và bộ điều khiển từ xa vào cuối mỗi ngày thực hiện phun sau khi máy bay trở về nhiệt độ bình thường. KHÔNG vệ sinh thiết bị bay ngay sau khi hoàn thành công việc.

1. Đổ đầy nước sạch hoặc nước xà phòng vào bình phun và phun nước qua đầu phun cho đến khi cạn bình hoặc bật chức năng Clean Hose (Làm sạch ống) trong Cài đặt phun. Lặp lại bước này để làm sạch hoàn toàn bình chứa.
2. Tháo bộ lọc bình phun để làm sạch và loại bỏ cặn bẩn.
3. Đảm bảo rằng cấu trúc của máy bay được kết nối hoàn toàn và pin đã được tháo để có thể rửa trực tiếp bằng nước. Nền dùng máy phun rửa để làm sạch thân máy bay bằng nước và lau bằng chổi mềm hoặc khăn ướt trước khi lau nước đọng lại bằng khăn khô.
4. Nếu có bụi bẩn hoặc thuốc trừ sâu trên động cơ hoặc cánh quạt, hãy lau sạch bằng khăn ướt trước khi lau khô nước dư bằng khăn khô.
5. Dùng khăn ướt sạch đã vắt khô nước để lau bề mặt và màn hình của bộ điều khiển từ xa.
6. Bảo quản máy bay đã được làm sạch ở nơi khô ráo.

* Tham khảo Sách Hướng Dẫn Sử Dụng để biết thêm thông tin về cách sử dụng và bảo trì.

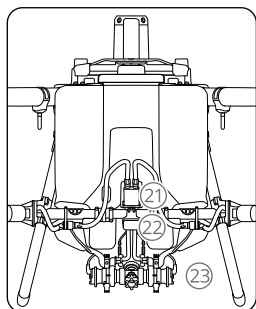
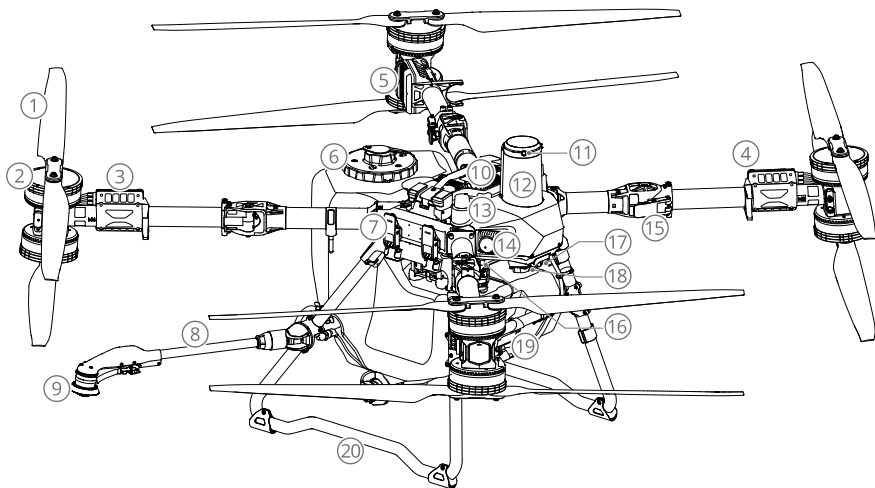
Thông số kỹ thuật

Máy bay (Model: 3WWDZ-U75A)	
Tần số vận hành ^[1] & Công suất phát (EIRP)	2,4000-2,4835 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5,725-5,850 GHz: <33 dBm (FCC), <30 dBm (SRRC), <14 dBm (CE)
Nhiệt độ hoạt động	0° đến 40°C (32° đến 104°F)
Radar	
Mô hình	RD241608RFV3.2 (Radar phía trước); RD240804FB (Radar hướng xuống)
Tần số vận hành và Công suất phát (EIRP)	24,05 - 24,25 GHz: <20 dBm (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
Nhiệt độ hoạt động	0° đến 40°C (32° đến 104°F)
LiDAR (Model: mid360-agras)	
Bước sóng	905 nm
An toàn laser	Class 1
Giới hạn phát xạ có thể tiếp cận (AEL)	128 nJ
Khẩu độ tham chiếu	4 mm
Công suất phát xung laser tối đa W trong 5 ns	35 W
Bộ điều khiển từ xa (Model: TKPL2)	
Nhiệt độ hoạt động	-20° tới 50° C (-4° đến 122°F)
Truyền video O4	
Tần số vận hành ^[1] & Công suất phát (EIRP)	2,4000-2,4835 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5,725-5,850 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <30 dBm (SRRC)
Wi-Fi (802.11 a/b/g/n/ac/ax)	
Tần số vận hành ^[1] & Công suất phát (EIRP)	2,4000-2,4835 GHz: <26 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5,150 - 5,250 GHz: <26 dBm (FCC), <23 dBm (SRRC/CE/MIC) 5,725 - 5,850 GHz: <26 dBm (FCC/SRRC), <14 dBm (CE)
Bluetooth 5.2	
Tần số vận hành và Công suất phát (EIRP)	2,4000-2,4835 GHz: <10 dBm

[1] Các tần số 5,8 và 5,1GHz bị cấm ở một số quốc gia. Ở một số quốc gia, chỉ được phép sử dụng tần số 5,1 GHz ở trong nhà.

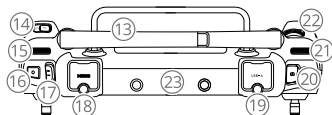
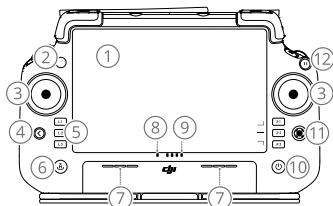
Übersicht

Fluggerät

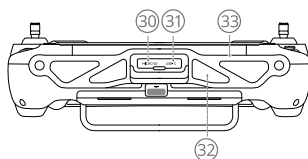
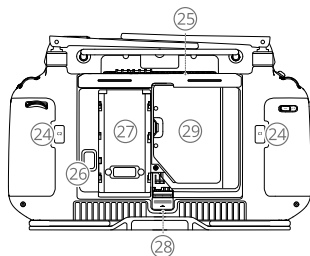


1. Propeller
2. Motoren
3. Elektronische Drehzahlregler (ESC)
4. Anzeigen vorne
5. Anzeigen hinten
6. Sprühtank
7. Nutzlastverriegelung
8. Sprühlanze
9. Sprüharme
10. Intelligent Flight Battery
11. Sichtsystem
12. Vorderes Radar
13. Onboard D-RTK™ Antennen
14. LiDAR
15. Arretierung
16. Externe OCUSYNC™ Bild übertragungsantennen
17. FPV-Kamera
18. Abwärts gerichteter Radar
19. Scheinwerfer
20. Landegestell
21. Elektromagnetischer Durchflussmesser
22. Hinteres Radar
23. Förderpumpen

Fernsteuerung



1. Touchscreen
2. Verbindungsstatus-LED
3. Steuerknüppel
4. Zurück-Taste
5. L1/L2/L3/R1/R2/R3-Tasten
6. Automatische Rückkehrtaste
7. Mikrophon
8. Status-LED
9. Akkustand-LEDs
10. Ein/Aus-Taste
11. 5D-Taste
12. Flugpausetaste
13. Externe Antennen
14. Frei belegbare Taste C3
15. Linkes Rädchen
16. Taste zum Sprühen/Ausbringen
17. Flugmodusschalter
18. HDMI-Anschluss
19. USB-A-Anschluss
20. Umschalttaste FPV/Karte
21. Rechtes Rädchen
22. Einstellrad
23. Interne Antennen



- | | | |
|----------------------------|--|---------------------|
| 24. C1/C2-Tasten | 28. Entriegelungstaste für hintere Abdeckung | 31. USB-C-Anschluss |
| 25. Hintere Abdeckung | 29. Dongle-Fach | 32. Lufteinlass |
| 26. Akkuentriegelungstaste | 30. microSD-Kartensteckplatz | 33. Halterung |
| 27. Akkufach | | |

Startvorbereitungen



Zur eigenen Sicherheit und zur Sicherheit anderer Personen in der Nähe ist es wichtig, die grundlegenden Flugrichtlinien zu verstehen.

Lesen Sie unbedingt den **Haftungsausschluss und die Sicherheitsvorschriften**.

Checkliste vor dem Flug

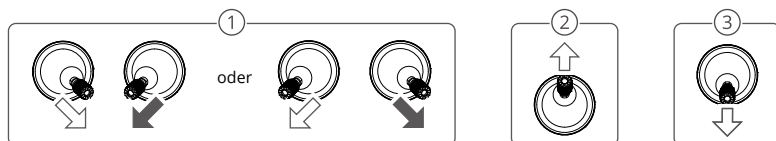
Schalten Sie die Fernsteuerung ein. Die DJI Agras App muss aktiviert sein. Schalten Sie dann das Fluggerät ein. Vergewissern Sie sich, dass die Fernsteuerung und das Fluggerät eingeschaltet sind. Wechseln Sie in der App zum Startbildschirm und tippen Sie „Start“ an, um die Einsatzansicht zu sehen. Stellen Sie sicher, dass die Statusleiste oben links auf dem Bildschirm grün ist. Anderenfalls kann das Fluggerät nicht starten.



- Die RTK-Positionierung wird empfohlen. Gehen Sie in der App zur Einsatzansicht, tippen Sie auf und dann auf RTK, um eine Methode für den Empfang von RTK-Signalen auszuwählen.
- Für die Internetverbindung wird der DJI Mobilfunk-Dongle empfohlen. Öffnen Sie in der App die Einsatzansicht, tippen Sie auf und wählen Sie „Netzwerk-Diagnose“ aus. Wenn der Status aller Geräte in der Netzwerkkette in grün angezeigt wird, funktionieren Mobilfunk-Dongle und SIM-Karte einwandfrei.

Manueller Flug

Manuelles Abheben/Landen

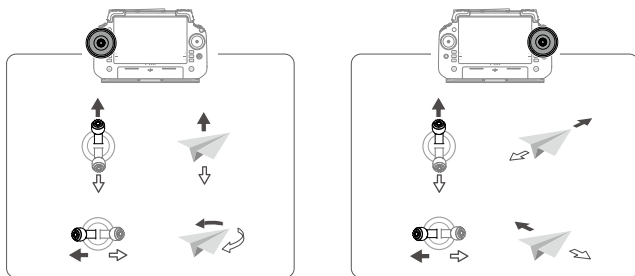


- Starten der Motoren:** Steuerknüppel-Kombinationsbefehl zwei Sekunden lang ausführen.
- Abheben:** Zum Abheben den linken Steuerknüppel (Modus 2) nach oben drücken.
- Landen / Stoppen der Motoren:** Den linken Steuerknüppel (Modus 2) nach unten drücken, bis das Fluggerät landet. Halten Sie ihn drei Sekunden lang nach unten gedrückt, um die Motoren auszuschalten.



- Drücken Sie gleichzeitig die Tasten C1, C2 und Flugpause und halten Sie sie gedrückt, bis der Motor im Notfall stoppt.

Steuerknüppel (Modus 2)



- Um das Fluggerät automatisch abheben und eine Arbeit ausführen zu lassen, sollten Sie einen Plan für das Feld erstellen und noch vor dem Start die Bedienung auswählen. Weitere Informationen finden Sie im Abschnitt „Betriebsaufnahme“ (Starting Operations). Bei anderen Szenarien können Sie manuell starten und landen.

Einsätze durchführen

Vorgehensweise

Der Pilot kann Kartierungen im Bedienungsbereich über die DJI Agras App durchführen, mit der Fernsteuerung eine HD-Karte über Offline-Rekonstruktion erhalten und dann auf der HD-Karte ein Feld für den Routenbetrieb planen. Die folgende Beschreibung verwendet Fadenkreuz, Routenplanung und Routenbetrieb als Beispiele.



Schalten Sie die Fernsteuerung und das Fluggerät ein. Rufen Sie in der DJI Agras App die Einsatzansicht auf.



Tippen Sie die Modus-Taste oben links an, und wählen Sie im Aufgabenmodus-Auswahlbildschirm die Option „Routen-Kartierung“ im Bereich „Kartierung“.



Tippen Sie auf **[+]** auf dem rechten Bildschirm, wählen Sie „Bereichs-Route“ oder „Begrenzungs-Route“ und setzen Sie die Auflösung, tippen Sie dann auf **[+]** und wählen Sie „Fadenkreuz“ aus.



Ziehen Sie die Karte und tippen Sie „Hinzufügen“ an, um einen Punkt zur Fadenkreuz-Position hinzuzufügen. Tippen Sie auf **[✓]**, um die Daten zu speichern.



Tippen Sie auf „Start“ und bewegen Sie den Schieberegler, um abzuheben. Das Fluggerät führt die Kartierung entlang der Route automatisch durch.



Warten Sie, bis die Rekonstruktion abgeschlossen wurde. Tippen Sie auf „Feld planen“, um einen Einsatz durchzuführen.



Wählen Sie „Feld“ aus und tippen Sie auf „Hinzufügen“.



Tippen Sie auf **[+]** und wählen Sie „Fadenkreuz“. Ziehen Sie die Karte und tippen Sie auf „Hinzufügen“, um Grenzpunkte auf der Karte hinzuzufügen.



Wählen Sie den Punkttyp als „Hindernis“ oder „Nicht-Sprühbereich“ aus und markieren Sie Hindernisse oder Bereiche, die kein Sprühen erfordern, auf der Karte.



Stellen Sie die Parameter für die Route ein, ziehen Sie **[O]**, um die Flugrichtung der Route anzupassen, und tippen Sie dann auf **[✓]**, um zu speichern.



Tippen Sie auf **[✓]**, um das Feld zu verwenden und Aufgabenparameter einzustellen.



Tippen Sie auf „Starten“, um die Aufgabe zu starten.



- Fliegen Sie ausschließlich in offenen Bereichen ab und stellen Sie das Verbindungs-Routing und die RTH-Höhe gemäß der Einsatzumgebung angemessen ein.
- Ein Einsatz kann durch eine leichte Bewegung des Steuerknüppels pausiert werden. Das Fluggerät schwebt und zeichnet den Haltepunkt auf. Danach lässt sich das Fluggerät manuell steuern. Wählen Sie erneut den Einsatz, um fortzufahren. Das Fluggerät kehrt automatisch zum Haltepunkt zurück und nimmt den Betrieb wieder auf. Achten Sie bei der Rückkehr zum Punkt der Unterbrechung auf die Sicherheit des Fluggeräts.

- Der Pilot kann die vom Fluggerät durchzuführende Aktion nach dem Ende des Einsatzes in der App einstellen.
- Weitere Informationen zu den Betriebsverfahren und Vorsichtsmaßnahmen finden Sie im Handbuch.

Rückkehrfunktion

Das Fluggerät kehrt in den folgenden Situationen automatisch zum Startpunkt zurück:

Intelligente Rückkehr: Der Benutzer drückt die Rückkehr-Taste und hält sie gedrückt.

Sicherheitsbedingte Rückkehr (FailSafe RTH)*: Das Fernsteuerungssignal ist unterbrochen.

Rückkehr bei niedrigem Akkustand*: Der Akkustand des Fluggeräts erreicht die voreingestellte Schwelle für niedrigen Akkustand.

Rückkehr nach dem Betrieb*: Die Aufgabe ist abgeschlossen.

Wenn sich auf dem Rückkehrweg während der Rückkehr ein Hindernis befindet, wird das Fluggerät es umfliegen, um es zu vermeiden, oder es wird langsamer, um in den Schwebeflug überzugehen (das Verhalten hängt vom ausgewählten Betriebsgelände ab). Das Fluggerät beendet die Rückkehr und wartet nach dem Übergehen in den Schwebeflug auf weitere Befehle.

* Benutzer können die Aktion des Fluggeräts in der App einstellen. Nur verfügbar, wenn die Rückkehr eingestellt ist.

Wartung

Reinigen Sie alle Teile des Fluggeräts und der Fernsteuerung am Ende eines Sprühtages, sobald das Fluggerät wieder eine normale Temperatur aufweist. Das Fluggerät darf NICHT sofort nach dem Betrieb gereinigt werden.

1. Füllen Sie den Sprühtank mit sauberem oder Seifenwasser und sprühen Sie das Wasser durch die Sprinkler, bis der Tank leer ist, oder aktivieren Sie die Funktion „Schlauch reinigen“ in den Sprüheinstellungen. Wiederholen Sie den Schritt, um den Tank vollständig zu reinigen.
2. Entfernen Sie das Sprühtanksieb, um es zu reinigen und eventuelle Verstopfungen zu beseitigen.
3. Stellen Sie sicher, dass die Teile des Fluggeräts vollständig angeschlossen sind und der Akku entfernt ist, damit sie direkt mit Wasser abgewaschen werden können. Zum Reinigen des Chassis wird empfohlen, einen mit Wasser gefüllten Sprühwäscher zu verwenden. Reinigen Sie das Fluggerät vorsichtig mit einer weichen Bürste oder mit einem nassen Tuch. Verwenden Sie zur Beseitigung von Wasserresten ein trockenes Tuch.
4. Wenn die Motoren oder Propeller staubig sind oder irgendwelche Rückstände von Pestiziden aufweisen, dann wischen Sie sie mit einem feuchten Tuch ab. Verwenden Sie zur Beseitigung von Wasserresten ein trockenes Tuch.
5. Wischen Sie die Oberfläche und den Bildschirm der Fernsteuerung mit einem sauberen, feuchten Tuch ab. Das Tuch darf nicht nass sein.
6. Bewahren Sie das gereinigte Fluggerät an einem trockenen Ort auf.

* Weitere Informationen zur Nutzung und Wartung finden Sie im Handbuch.

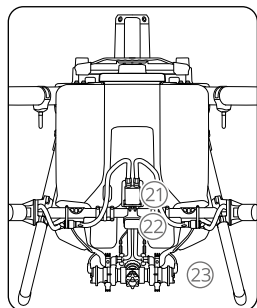
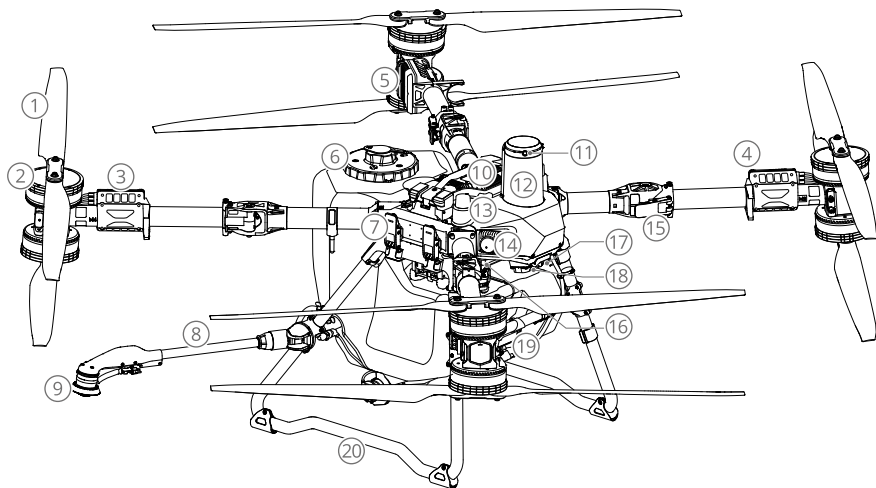
Technische Daten

Fluggerät (Modell: 3WWDZ-U75A)	
Betriebsfrequenz ^[1] & Sendeleistung (EIRP)	2,4000 bis 2,4835 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5,725 bis 5,850 GHz: <33 dBm (FCC), <30 dBm (SRRC), <14 dBm (CE)
Betriebstemperatur	0 ° bis 40 °C
Radar	
Modell	RD241608RFV3.2 (Vorne Radar); RD240804FB (Abwärts gerichteter Radar)
Betriebsfrequenz und Sendeleistung (EIRP)	24,05 bis 24,25 GHz: <20 dBm (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
Betriebstemperatur	0 ° bis 40 °C
LiDAR (Modell: mid360-agras)	
Wellenlänge	905 nm
Laserklasse	Klasse 1
Zugängliche Emissionsgrenze (AEL)	128 nJ
Referenzblende	4 mm
Max. Laserimpuls-Emissionsleistung Winnerhalb von 5 Nanosekunden	35 W
Fernsteuerung (Modell: TKPL2)	
Betriebstemperatur	-20 °C bis 50 °C
O4-Videoübertragung	
Betriebsfrequenz ^[1] & Sendeleistung (EIRP)	2,4000 bis 2,4835 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5,725 bis 5,850 GHz: <33 dBm (FCC); <14 dBm (CE); <30 dBm (SRRC)
Wi-Fi (802,11 a/b/g/n/ac/ax)	
Betriebsfrequenz ^[1] & Sendeleistung (EIRP)	2,4000 bis 2,4835 GHz: <26 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5,150 bis 5,250 GHz: <26 dBm (FCC), <23 dBm (SRRC/CE/MIC) 5,725 bis 5,850 GHz: <26 dBm (FCC/SRRC), <14 dBm (CE)
Bluetooth 5.2	
Betriebsfrequenz und Sendeleistung (EIRP)	2,4000 bis 2,4835 GHz: < 10 dBm

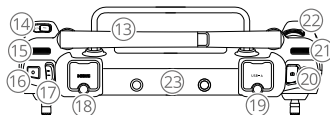
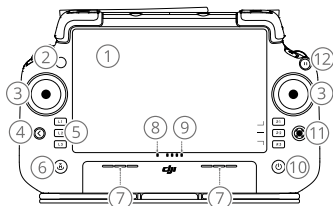
[1] Die Frequenzen 5,8 und 5,1 GHz sind in einigen Ländern verboten. In einigen Ländern darf das Frequenzband 5,1 GHz nur in Innenräumen verwendet werden.

Descripción general

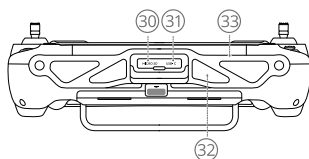
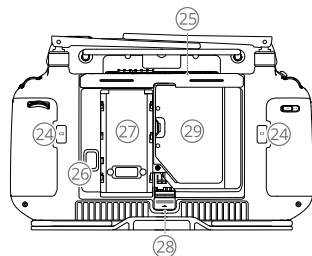
Aeronave



Control remoto



- | | | |
|--|------------------------------|---------------------------------|
| 1. Pantalla táctil | 8. Led de estado | 16. Botón de rociado/esparcido |
| 2. Led de estado de conexión | 9. Ledes de nivel de batería | 17. Selector de modo de vuelo |
| 3. Palancas de control | 10. Botón de encendido | 18. Puerto HDMI |
| 4. Botón de retroceso | 11. Botón 5D | 19. Puerto USB-A |
| 5. Botones L1/L2/L3/R1/R2/R3 | 12. Botón de detener vuelo | 20. Botón de cambio de FPV/mapa |
| 6. Botón de regreso al punto de origen (RPO) | 13. Antenas externas | 21. Selector derecho |
| 7. Micrófono | 14. Botón personalizable C3 | 22. Rueda de desplazamiento |
| | 15. Selector izquierdo | 23. Antenas internas |



24. Botones C1/C2

25. Tapa trasera

26. Botón de liberación de batería

27. Compartimento de la batería

28. Botón de liberación de la tapa trasera

29. Compartimento del adaptador

30. Ranura para tarjeta microSD

31. Puerto USB-C

32. Entrada de aire

33. Soporte

Preparación para el despegue



Es importante conocer algunas directrices básicas de vuelo, tanto para su seguridad como para la de quienes le rodean.

No olvide leer el **documento de renuncia de responsabilidad y directrices de seguridad**.

Lista de comprobación previa al vuelo

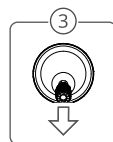
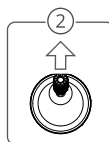
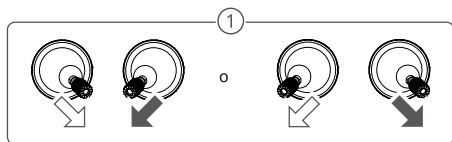
Encienda el control remoto, asegúrese de que se haya abierto la aplicación DJI Agras y, a continuación, encienda la aeronave. Compruebe que el control remoto y la aeronave estén conectados. Vaya a la pantalla de inicio y pulse "Iniciar" para acceder a la vista de cámara. Asegúrese de que la barra de estado en la parte superior izquierda de la pantalla esté en verde. De lo contrario, la aeronave no puede despegar.



- Se recomienda usar el posicionamiento RTK. En la aplicación, vaya a Vista de cámara, pulse , a continuación, RTK para seleccionar un método de recepción de señales RTK.
- Se recomienda usar el adaptador celular DJI para la conexión a Internet. En la aplicación, vaya a Vista de cámara, pulse  y seleccione Diagnóstico de red. El adaptador celular y la tarjeta SIM funcionan correctamente si el estado de todos los dispositivos de la cadena de red se muestra en verde.

Vuelo manual

Despegue/aterrizaje manual

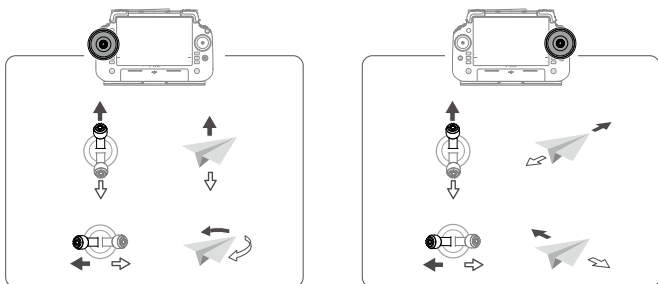


- Iniciar motores:** Ejecute el comando de combinación de palancas y manténgalo durante dos segundos.
- Despegue:** Empuje la palanca de control izquierda (modo 2) hacia arriba para despegar.
- Aterrizaje / Detener motores:** Empuje la palanca de control izquierda (modo 2) hacia abajo hasta que la aeronave aterrice. Manténgala así durante tres segundos para detener los motores.



- Presione y mantenga presionados los botones C1, C2 y detener vuelo simultáneamente hasta que el motor se detenga en caso de emergencia.

Palanca de control (Modo 2)



- Para que la aeronave automatice el despegue y la ejecución de un funcionamiento determinado, se recomienda que antes se haga una planificación de un campo de cultivo y se le asigne dicha operación. Consulte la sección "Operaciones de inicio" para obtener más información. Para otras situaciones, despegue y aterrice de forma manual.

Inicio de las operaciones

Procedimiento operativo

Los usuarios podrán realizar tareas de cartografía en la zona de operaciones con la aplicación DJI Agras, recibir en el control remoto un mapa HD a través de la reconstrucción sin conexión y, a continuación, planificar campos para ejecutar operaciones. La siguiente descripción utiliza Punto de mira, Cartografía de ruta y Operación de ruta como ejemplos.



Encienda el control remoto y, a continuación, la aeronave. Entre en la vista de cámara en la aplicación DJI Agras.



Pulse el botón de modo, en la parte superior izquierda. En el panel Cartografía y mapeado de la pantalla de selección del modo de tareas, seleccione Cartografía de trayectorias.



Pulse **[+]** en la parte derecha de la pantalla; seleccione Ruta de área o Ruta de límite y configure la Resolución, a continuación, pulse **[+]** y seleccione Punto de mira.



Arrastre el mapa y pulse "Añadir" para agregar un punto en la posición del punto de mira. Pulse **[✓]** para guardar.



Pulse Iniciar y mueva el deslizador para despegar. La aeronave ejecuta automáticamente la operación de cartografía a lo largo de la trayectoria.



Espere a que se complete la reconstrucción. Pulse Campo del plan para ejecutar operaciones.



Seleccione Campo y pulse Añadir.



Pulse **[+]** y seleccione Punto de mira. Arrastre el mapa y pulse Añadir para agregar puntos de límite en el mapa.



Seleccione el tipo de punto como Obstáculo o Área de no pulverización, y marque obstáculos o áreas que no requieren pulverización en el mapa.



Establezca los parámetros de la ruta, arrastre **[○]** para ajustar la dirección de vuelo de la ruta, y pulse **[✓]** para guardar.



Pulse **[✓]** para usar el campo y establezca el parámetro de la tarea.



Pulse Iniciar para comenzar la tarea.



- Despegue únicamente en áreas abiertas y establezca el valor de la trayectoria de conexión y la altitud del RPO según el entorno de funcionamiento.
- Todas las operaciones se pueden pausar con un ligero movimiento de la palanca de control. La aeronave entrará en vuelo estacionario y registrará el punto de interrupción, tras lo cual se podrá controlar la aeronave manualmente. Seleccione la operación de nuevo para continuar. La aeronave regresa automáticamente al punto de interrupción y reanuda la operación. Preste atención a la seguridad de la aeronave cuando regrese esta al punto de interrupción.

- La aplicación permite definir qué acción ejecutará la aeronave después de terminada la operación.
- Consulte el manual de usuario para obtener más información sobre los procedimientos operativos y las precauciones.

Regreso al punto de origen (RPO)

La aeronave volverá al punto de origen automáticamente en las siguientes situaciones.
Smart RTH (RPO inteligente): El usuario presiona y mantiene presionado el botón RPO.
RPO de seguridad*: Se ha perdido la señal del control remoto.
RPO por batería baja*: El nivel de batería de la aeronave alcanza el umbral de batería baja preestablecido.
Regreso tras la operación*: La tarea está completada.
Si hay un obstáculo en la ruta de regreso durante el RPO, la aeronave lo evitará o reducirá la velocidad para entrar en vuelo estacionario (el comportamiento depende del terreno de operación seleccionado). La aeronave sale del RPO y espera más comandos después de entrar en vuelo estacionario.

* Los usuarios pueden configurar la acción de la aeronave en la aplicación. Solo disponible si se establece el RPO.

Mantenimiento

Limpie todas las piezas de la aeronave y del control remoto al final de cada jornada de rociado y después de que la aeronave haya vuelto a su temperatura normal. NO limpie la aeronave inmediatamente después de completar las operaciones.

1. Llene el tanque de rociado con agua limpia o jabonosa y rocíe el agua a través de los rociadores hasta que el tanque esté vacío o active la función Limpiar manguera en la Configuración de rociado. Repita el paso para limpiar completamente el tanque.
2. Retire el filtro del tanque de rociado para limpiar y eliminar cualquier obstrucción.
3. Asegúrese de que todas las piezas de la estructura de la aeronave estén completamente fijadas y que la batería se haya retirado, para que la estructura pueda lavarse directamente con agua. Se recomienda usar un pulverizador de agua para limpiar el cuerpo de la aeronave y limpiar con un cepillo suave o un paño húmedo antes de eliminar los residuos de agua con un paño seco.
4. Si hay polvo o líquido pesticida en los motores o las hélices, límpielos primero con un paño húmedo antes de secar los restos de agua con un paño seco.
5. Limpie la superficie y la pantalla del control remoto con un paño húmedo limpio escurrido.
6. Almacene la aeronave limpia en un ambiente seco.

* Consulte el manual de usuario para obtener más información sobre el uso y el mantenimiento.

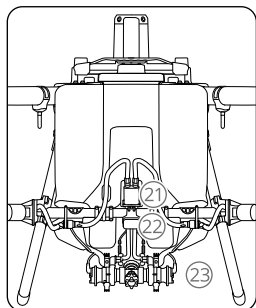
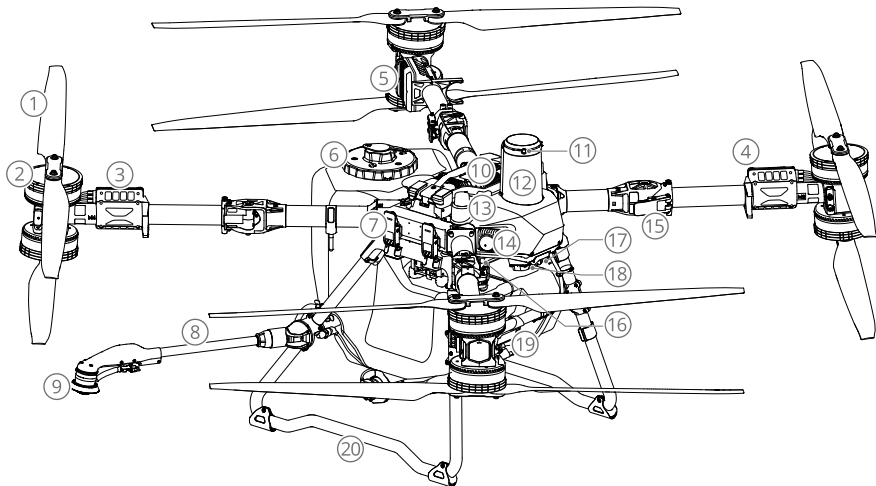
Especificaciones

Aeronave (Modelo: 3WWDZ-U75A)	
Frecuencia de funcionamiento ^[1] y Potencia del transmisor (PIRE)	2.4000-2.4835 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5.725-5.850 GHz: <33 dBm (FCC), <30 dBm (SRRC), <14 dBm (CE)
Temperatura de funcionamiento	De 0 a 40 °C (de 32 a 104 °F)
Radar	
Modelo	RD241608RFV3.2 (radar delantero); RD240804FB (Radar inferior)
Frecuencia de operación y Potencia del transmisor (EIRP)	24.05-24.25 GHz: <20 dBm (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
Temperatura de funcionamiento	De 0 a 40 °C (de 32 a 104 °F)
LiDAR (Modelo: mid360-agras)	
Long. onda	905 nm
Seguridad del láser	Clase 1
Límite de emisión accesible (AEL)	128 nJ
Apertura de referencia	4 mm
Potencia máxima de emisión de pulsos de láser en 5 ns	35 W
Control remoto (Modelo: TKPL2)	
Temperatura de funcionamiento	De -20 a 50 °C (de -4 a 122 °F)
Transmisión de vídeo O4	
Frecuencia de funcionamiento ^[1] y Potencia del transmisor (PIRE)	2.4000-2.4835 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5.725-5.850 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <30 dBm (SRRC)
Wi-Fi (802.11 a/b/g/n/ac/ax)	
Frecuencia de funcionamiento ^[1] y Potencia del transmisor (PIRE)	2.4000-2.4835 GHz: <26 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5.150-5.250 GHz: <26 dBm (FCC), <23 dBm (SRRC/CE/MIC) 5.725-5.850 GHz: <26 dBm (FCC/SRRC), <14 dBm (CE)
Bluetooth 5.2	
Frecuencia de operación y Potencia del transmisor (EIRP)	2.4000-2.4835 GHz: <10 dBm

[1] Las frecuencias de 5.8 y 5.1 GHz están prohibidas en algunos países. En algunos países, la banda de frecuencias de 5.1 GHz se permite únicamente para el uso en interiores.

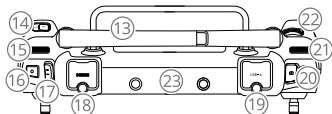
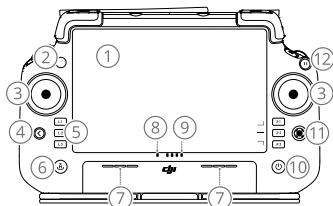
Επισκόπηση

Αεροσκάφος

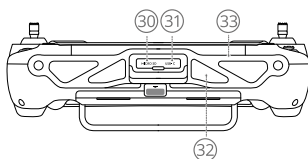
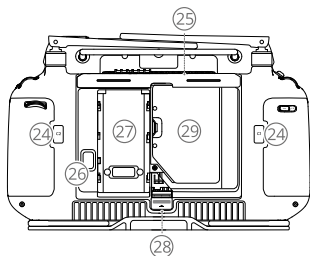


1. Έλικας
2. Μοτέρ
3. Ηλεκτρονικός Ρυθμιστής Ταχύτητας (ESC)
4. Εμπρόσθιοι Δείκτες
5. Οπίσθιοι Δείκτες
6. Δεξαμενή ψεκασμού
7. Κλείδωμα ωφέλιμου φορτίου
8. Λόγχη ψεκασμού
9. Ψεκαστήρες
10. Έξυπνη μπαταρία πτήσης
11. Σύστημα όρασης
12. Εμπρόσθιο Ραντάρ
13. Ενσωματωμένες κεραίες D-RTK™
14. LiDAR
15. Κλείδωμα βραχίονα
16. Εξωτερικό OCUSYNC™ Κεραίες μετάδοσης εικόνας
17. Κάμερα FPV
18. Ραντάρ προς τα κάτω
19. Προβολέας
20. Μηχανισμός προσέγχισης
21. Ηλεκτρομαγνητικός μετρητής ροής
22. Οπίσθιο ραντάρ
23. Αντλίες χορήγησης

Τηλεχειριστήριο



1. Οθόνη αφής
2. LED Κατάσταση Σύνδεσης
3. Μοχλοί ελέγχου
4. Κουμπί επιστροφής
5. Κουμπιά L1/L2/L3/R1/R2/R3
6. Κουμπί επιστροφής στο σημείο αρχικής θέσης (RTH)
7. Μικρόφωνο
8. LED κατάστασης
9. LED στάθμης μπαταρίας
10. Κουμπί ενεργοποίησης
11. Κουμπί 5D
12. Κουμπί παύσης πτήσης
13. Εξωτερικές κεραίες
14. Κουμπί εξατομίκευσης C3
15. Αριστερός επιλογέας
16. Κουμπί ψεκασμού/διασποράς
17. Διακόπτης λειτουργίας πτήσης
18. Θύρα HDMI
19. Θύρα USB-A
20. Κουμπί εναλλαγής FPV/χάρτη
21. Δεξιός επιλογέας
22. Τροχός κύλισης
23. Εσωτερικές κεραίες



24. Κουμπιά C1/C2

25. Πίσω κάλυμμα

26. Κουμπιά απελευθέρωσης μπαταρίας

27. Θάλαμος μπαταριών

28. Κουμπιά απελευθέρωσης πίσω καλύμματος

29. Θάλαμος Dongle

30. Υποδοχή κάρτας microSD

31. Θύρα USB-C

32. Είσοδος αέρα

33. Βραχίονας

Προετοιμασία για απογείωση



Είναι σημαντικό να κατανοήσετε τις βασικές οδηγίες για τις πτήσεις, τόσο για την προστασία σας όσο και για την ασφάλεια των γύρω σας.

Βεβαιωθείτε ότι έχετε διαβάσει την **αποποίηση ευθύνης και τις οδηγίες ασφαλείας**.

Λίστα ελέγχου πριν από την πτήση

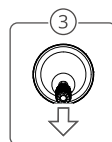
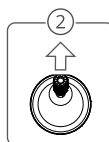
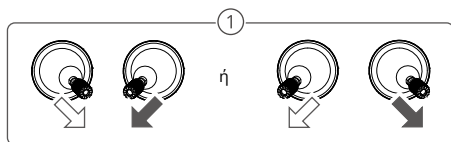
Ενεργοποιήστε το τηλεχειριστήριο, βεβαιωθείτε ότι η εφαρμογή DJI Agras είναι ανοιχτή και έπειτα ενεργοποιήστε το αεροσκάφος. Βεβαιωθείτε ότι το τηλεχειριστήριο και το αεροσκάφος είναι συνδεδεμένα. Μεταβείτε στην αρχική οθόνη της εφαρμογής και πατήστε Έναρξη για να εισέλθετε στην Προβολή λειτουργίας. Βεβαιωθείτε ότι η γραμμή κατάστασης στην επάνω αριστερή οθόνη είναι πράσινη. Διαφορετικά, το αεροσκάφος δεν μπορεί να απογειωθεί.



- Συνιστάται η τοποθέτηση RTK. Στην εφαρμογή, μεταβείτε στην Προβολή λειτουργίας, πατήστε ⚙️ και στη συνέχεια RTK για να επιλέξετε μια μέθοδο λήψης σημάτων RTK.
- Το DJI Cellular Dongle συνιστάται για σύνδεση στο διαδίκτυο. Στην εφαρμογή, μεταβείτε στην Προβολή λειτουργίας, πατήστε ⚙️ και επιλέξτε Διαγνωστικά δικτύου. Το cellular dongle και η κάρτα SIM λειτουργούν σωστά εάν η κατάσταση όλων των συσκευών στην αλυσίδα δικτύου εμφανίζεται με πράσινο χρώμα.

Χειροκίνητη Πτήση

Χειροκίνητη Απογείωση/Προσγείωση



① **Εκκίνηση μοτέρ:** Εκτελέστε την εντολή συνδυασμού των χειριστηρίων και κρατήστε για δύο δευτερόλεπτα.

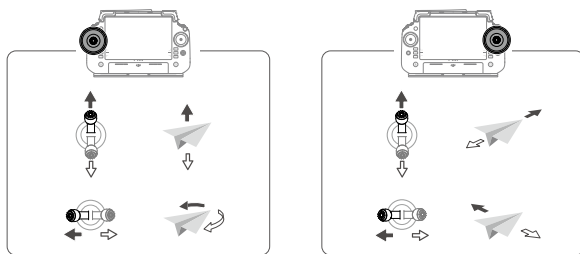
② **Απογείωση:** Σπρώξτε προς τα πάνω το αριστερό χειριστήριο ελέγχου (λειτουργία 2) για απογείωση.

③ **Προσγείωση / σταμάτημα μοτέρ:** Σπρώξτε προς τα κάτω το αριστερό χειριστήριο ελέγχου (λειτουργία 2) μέχρι να προσγειωθεί το αεροσκάφος. Κρατήστε για τρία δευτερόλεπτα για να σταματήσετε τα μοτέρ.



- Πατήστε και κρατήστε πατημένα τα κουμπιά C1, C2 και το κουμπί παύσης πτήσης ταυτόχρονα μέχρι να σταματήσει το μοτέρ σε περίπτωση έκτακτης ανάγκης.

Μοχλός ελέγχου (Λειτουργία 2)



- Για την αυτόματη απογείωση του αεροσκάφους και την εκτέλεση μιας εργασίας, συνιστάται η δημιουργία ενός σχεδίου για έναν αγρό και η επιλογή μιας λειτουργίας πριν από την απογείωση. Ανατρέξτε στην ενότητα «Έναρξη λειτουργιών» για περισσότερες πληροφορίες. Για άλλα σενάρια, κάντε χειροκίνητη απογείωση και προσγείωση.

Έναρξη λειτουργιών

Διαδικασία λειτουργίας

Οι χρήστες μπορούν να εκτελέσουν λειτουργίες χαρτογράφησης στην περιοχή λειτουργίας χρησιμοποιώντας την εφαρμογή DJI Agras και να λάβουν έναν χάρτη HD μέσω αναπαράστασης εκτός σύνδεσης χρησιμοποιώντας το τηλεχειριστήριο, κατόπιν να σχεδιάσουν έναν αγρό στον χάρτη HD για λειτουργίες Route (Διαδρομής). Η παρακάτω περιγραφή χρησιμοποιεί το Σταυρόνημα, τη Χαρτογράφηση Διαδρομής και τη Λειτουργία Διαδρομής ως παραδείγματα.



Ενεργοποιήστε το τηλεχειριστήριο και στη συνέχεια το αεροσκάφος. Μπείτε στην Προβολή λειτουργίας στην εφαρμογή DJI Agras.

Πατήστε το κουμπί λειτουργίας επάνω αριστερά και επιλέξτε Χαρτογράφηση διαδρομής στον πίνακα Route Mapping (Χαρτογράφηση διαδρομής) στην οθόνη επιλογής λειτουργίας εργασίας.

Πατήστε  στη δεξιά οθόνη, επιλέξτε Area Route (Διαδρομή περιοχής) ή Boundary Route (Οριοθετημένη διαδρομή) και ορίστε Resolution (Ανάλυση), έπειτα πατήστε  και επιλέξτε Crosshair (Σταυρόνημα).



Σύρετε τον χάρτη και πατήστε Προσθήκη για να προσθέσετε ένα σημείο στη θέση του σταυρόνηματος. Πατήστε  για αποθήκευση.

Πατήστε Έναρξη και μετακινήστε τον ολισθητήρα για απογείωση. Το αεροσκάφος θα εκτελέσει αυτόματα τη λειτουργία χαρτογράφησης κατά μήκος της διαδρομής.

Περιμένετε να ολοκληρωθεί η αναπαράσταση. Πατήστε Plan Field (Σχεδιασμό αγρού) για να εκτελέσετε τις λειτουργίες.



Επιλέξτε Πεδίο και πατήστε Προσθήκη.

Πατήστε  και επιλέξτε Σταυρόνημα. Σύρετε τον χάρτη και πατήστε Add (Προσθήκη) για να προσθέσετε σημεία οριοθέτησης στον χάρτη.

Επιλέξτε τον τύπο σημείου ως Obstacle (Εμπόδιο) ή No-Spraying Area (Περιοχή Χωρίς Ψεκασμό) και σημειώστε εμπόδια ή περιοχές που δεν απαιτούν ψεκασμό στον χάρτη.



Ορίστε παραμέτρους διαδρομής, σύρετε το  για να προσαρμόσετε την κατεύθυνση πτήσης της διαδρομής και πατήστε  για αποθήκευση.

Πατήστε  για να χρησιμοποιήσετε τον αγρό και να ορίσετε την παράμετρο εργασίας.

Πατήστε Έναρξη για να ξεκινήσετε την εργασία.



- Απογειωθείτε μόνο σε ανοιχτούς χώρους και ορίστε κατάλληλη Δρομολόγηση σύνδεσης και Υψόμετρο RTH σύμφωνα με το περιβάλλον λειτουργίας.
- Μπορείτε να διακόψετε προσωρινά μια λειτουργία μετακινώντας ελαφρώς το χειριστήριο ελέγχου. Το αεροσκάφος θα αιωρείται και θα καταγράψει το σημείο διακοπής. Στη συνέχεια, το αεροσκάφος μπορεί να ελεγχθεί χειροκίνητα. Επιλέξτε ξανά τη λειτουργία για να συνεχίσετε. Το αεροσκάφος θα επιστρέψει αυτόματα στο σημείο διακοπής και θα συνεχίσει τη λειτουργία. Προσέχετε την ασφάλεια του αεροσκάφους κατά την επιστροφή σε σημείο διακοπής.

- Οι χρήστες μπορούν να ορίσουν την ενέργεια που θα εκτελέσει το αεροσκάφος μετά την ολοκλήρωση της λειτουργίας στην εφαρμογή.
- Ανατρέξτε στο Εγχειρίδιο Χρήστη για περισσότερες πληροφορίες σχετικά με τις διαδικασίες λειτουργίας και τις προφυλάξεις.

Επιστροφή στην αρχική θέση (RTH)

Το αεροσκάφος θα επιστρέφει αυτόματα στο σημείο αρχικής θέσης στις ακόλουθες περιπτώσεις:

Έξυπνο RTH: Ο χρήστης πατά και κρατά πατημένο το κουμπί RTH.

Ασφαλής λειτουργία RTH*: Το σήμα του τηλεχειριστηρίου χάθηκε.

Επιστροφή RTH λόγω χαμηλής μπαταρίας*: Η στάθμη της μπαταρίας του αεροσκάφους φτάνει στο προκαθορισμένο χαμηλό όριο φόρτισης της μπαταρίας.

Επιστροφή μετά την λειτουργία*: Η εργασία ολοκληρώθηκε.

Αν υπάρχει εμπόδιο στη διαδρομή επιστροφής κατά τη διάρκεια της επιστροφής RTH, το αεροσκάφος θα το παρακάμψει για να το αποφύγει ή θα επιβραδύνει για να αιωρηθεί (η συμπεριφορά εξαρτάται από το επιλεγμένο έδαφος λειτουργίας). Το αεροσκάφος θα εξέλθει από τη διαδικασία επιστροφής RTH και θα περιμένει για περαιτέρω εντολές αφού αιωρηθεί.

* Οι χρήστες μπορούν να ρυθμίσουν την ενέργεια του αεροσκάφους στην εφαρμογή. Διαθέσιμο μόνο αν έχει ρυθμιστεί η επιστροφή RTH.

Συντήρηση

Καθαρίζετε όλα τα μέρη του αεροσκάφους και του τηλεχειριστηρίου στο τέλος κάθε ημέρας ψεκασμού μετά την επαναφορά του αεροσκάφους σε κανονική θερμοκρασία. ΜΗΝ καθαρίζετε το αεροσκάφος αμέσως μετά την ολοκλήρωση των εργασιών.

1. Γεμίστε το δοχείο ψεκασμού με καθαρό νερό ή σαπουνόνερο και ψεκάστε το νερό μέσω των ψεκαστήρων μέχρι το δοχείο να αδειάσει ή ενεργοποιήστε τη λειτουργία Clean Hose (Καθαρισμός Σωλήνα) στις Ρυθμίσεις Ψεκασμού. Επαναλάβετε το βήμα για να καθαρίσετε πλήρως το δοχείο.
2. Αφαιρέστε το φίλτρο του δοχείου ψεκασμού για να το καθαρίσετε και να απομακρύνετε τυχόν εμπόδια.
3. Βεβαιωθείτε ότι η δομή του αεροσκάφους είναι πλήρως συνδεδεμένη και η μπαταρία έχει αφαιρεθεί ώστε να μπορεί να πλυθεί απευθείας με νερό. Συνιστάται η χρήση ψεκαστήρα γεμάτου με νερό για να καθαρίσετε το σώμα του αεροσκάφους και σκουπίσμα με μαλακή βούρτσα ή υγρό πανί πριν αφαιρέσετε τα υπολείμματα νερού με στεγνό πανί.
4. Εάν υπάρχει σκόνη ή υγρό παρασιτοκτόνων στους κινητήρες, τους έλικες ή τις νεροχύτες θερμότητας, σκουπίστε με ένα υγρό πανί πριν καθαρίσετε τα υπολείμματα νερού με ένα στεγνό πανί.
5. Σκουπίστε την επιφάνεια και την οθόνη του τηλεχειριστηρίου με ένα καθαρό υγρό πανί που έχει στραγγιστεί.
6. Αποθηκεύστε το καθαρισμένο αεροσκάφος σε ξηρό περιβάλλον.

* Ανατρέξτε στο Εγχειρίδιο Χρήστη για περισσότερες πληροφορίες σχετικά με τη χρήση και τη συντήρηση.

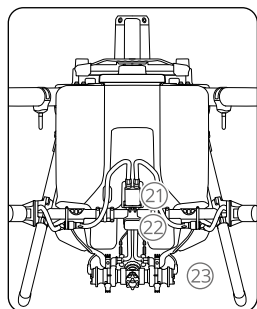
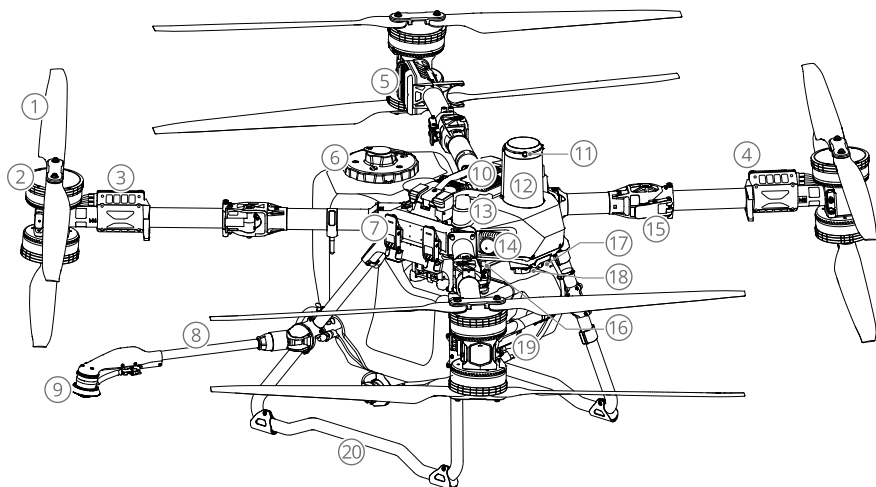
Προδιαγραφές

Αεροσκάφος (Μοντέλο: 3WWDZ-U75A)	
Συχνότητα λειτουργίας ^[1] & Ισχύς πομπού (EIRP)	2,4000-2,4835 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5,725-5,850 GHz: <33 dBm (FCC), <30 dBm (SRRC), <14 dBm (CE)
Θερμοκρασία λειτουργίας	0° έως 40°C
Ραντάρ	
Μοντέλο	RD241608RFV3.2 (Εμπρόσθιο Ραντάρ); RD240804FB (Ραντάρ προς τα κάτω)
Συχνότητα λειτουργίας & ισχύς πομπού (EIRP)	24,05-24,25 GHz: < 20 dBm (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
Θερμοκρασία λειτουργίας	0° έως 40°C
LiDAR (Μοντέλο: mid360-agras)	
Μήκος κύματος	905 nm
Ασφάλεια λέιζερ	Κατηγορία 1
Όριο προσβάσιμης εκπομπής (AEL)	128 nJ
Διάφραγμα αναφοράς	4 mm
Μέγιστη ισχύς εκπομπής παλμού λέιζερ εντός 5 ns	35 W
Τηλεχειριστήριο (Μοντέλο: TKPL2)	
Θερμοκρασία λειτουργίας	-20° έως 50° C
Μετάδοση βίντεο O4	
Συχνότητα λειτουργίας ^[1] & Ισχύς πομπού (EIRP)	2,4000-2,4835 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5,725-5,850 GHz: < 33 dBm (FCC), < 14 dBm (CE), < 30 dBm (SRRC)
Wi-Fi (802.11 a/b/g/n/ac/ax)	
Συχνότητα λειτουργίας ^[1] & Ισχύς πομπού (EIRP)	2,4000-2,4835 GHz: < 26 dBm (FCC), < 20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5,150-5,250 GHz: <26 dBm (FCC), <23 dBm (SRRC/CE/MIC) 5,725-5,850 GHz: <26 dBm (FCC/SRRC), <14 dBm (CE)
Bluetooth 5.2	
Συχνότητα λειτουργίας & ισχύς πομπού (EIRP)	2,4000-2,4835 GHz: <10dBm

[1] Οι συχνότητες 5,8 και 5,1 GHz απαγορεύονται σε ορισμένες χώρες. Σε ορισμένες χώρες, η συχνότητα των 5,1 GHz επιτρέπεται για χρήση μόνο σε εσωτερικούς χώρους.

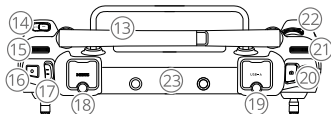
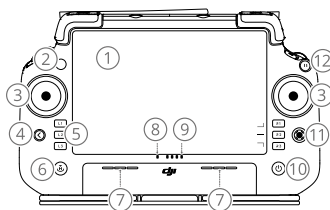
Aperçu

Appareil

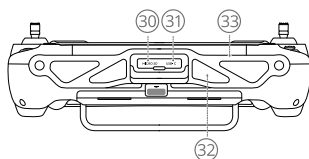
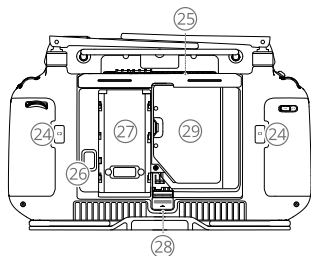


1. Hélice
2. Moteurs
3. Contrôleur électronique de vitesse (ESC)
4. Indicateurs avant
5. Indicateurs arrière
6. Réservoir à pulvérisation
7. Verrouillage de la nacelle-caméra
8. Lance de pulvérisation
9. Pulvérisateurs
10. Batterie de vol intelligente
11. Système optique
12. Radar avant
13. Antenne embarquée D-RTK™
14. LiDAR
15. Verrouillage de bras
16. Antennes de transmission d'image externes OCUSYNC™
17. Caméra FPV
18. Radar Vers le bas
19. Projecteur
20. Train d'atterrissage
21. Débitmètre électromagnétique
22. Radar arrière
23. Pompes de distribution

Radiocommande



1. Écran tactile
2. LED d'état de la connexion
3. Joysticks
4. Bouton de retour
5. Boutons L1/L2/L3/R1/R2/R3
6. Bouton RTH (Retour au point de départ)
7. Microphone
8. LED d'état
9. LED de niveau de batterie
10. Bouton d'alimentation
11. Bouton 5D
12. Bouton de mise en pause du vol
13. Antennes externes
14. Bouton personnalisable C3
15. Molette gauche
16. Bouton de pulvérisation/d'épandage
17. Bouton de mode de vol
18. Port HDMI
19. Port USB-A
20. Bouton de commutation FPV/carte
21. Molette droite
22. Molette de défilement
23. Antennes internes



- | | | |
|--------------------------------------|---|------------------|
| 24. Boutons C1/C2 | 28. Bouton d'ouverture du cache arrière | 31. Port USB-C |
| 25. Cache arrière | 29. Compartiment du dongle | 32. Entrée d'air |
| 26. Bouton d'éjection de la batterie | 30. Emplacement pour carte microSD | 33. Support |
| 27. Compartiment de la batterie | | |

Préparation au décollage



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

Veillez à lire la **clause d'exclusion de responsabilité et les consignes de sécurité**.

FR

Liste des vérifications avant le vol

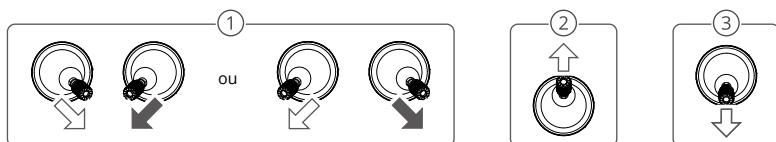
Allumez la radiocommande, vérifiez que l'application DJI Agras est ouverte et allumez l'appareil. Assurez-vous que la radiocommande et l'appareil sont connectés. Allez sur l'écran d'accueil de l'application et appuyez sur Démarrer pour accéder à l'affichage des opérations. Assurez-vous que la barre d'état en haut à gauche de l'écran est verte. Sinon, l'appareil ne peut pas décoller.



- Le positionnement RTK est recommandé. Dans l'application, allez dans Affichage des opérations, appuyez sur  puis sur RTK pour sélectionner une méthode de réception des signaux RTK.
- Le dongle cellulaire DJI est recommandé pour la connexion Internet. Dans l'application, allez dans Affichage des opérations, appuyez sur  et sélectionnez Diagnostics réseau. Le dongle cellulaire et la carte SIM fonctionnent correctement si le statut de tous les appareils de la chaîne réseau est affiché en vert.

Vol manuel

Décollage / atterrissage manuel

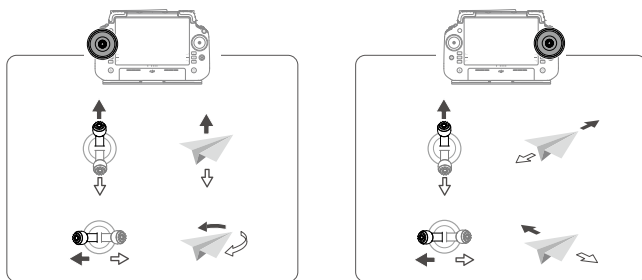


- Démarrage des moteurs** : effectuez une Commande des joysticks (CSC) et maintenez-la pendant deux secondes.
- Décollage** : poussez le joystick gauche vers le haut (mode 2) pour décoller.
- Atterrissage / Arrêt des moteurs** : poussez le joystick gauche vers le bas (mode 2) jusqu'à ce que l'appareil atterrisse. Maintenez pendant trois secondes pour couper les moteurs.



- Appuyez et maintenez simultanément les boutons C1, C2 et mise en pause de vol jusqu'à ce que le moteur s'arrête en cas d'urgence.

Joystick (Mode 2)

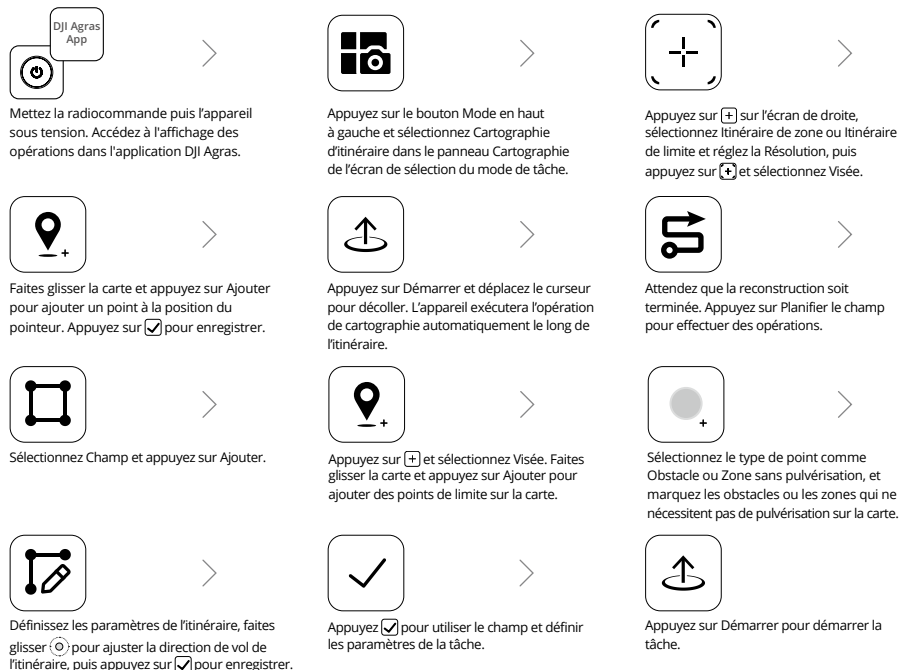


- Pour que l'appareil décolle automatiquement et effectue une opération, il est recommandé de créer un plan pour un champ et de sélectionner une opération avant le décollage. Reportez-vous à la section Lancement d'une opération pour plus d'informations. Pour les autres scénarios, décollez et atterrissez manuellement.

Lancement d'une opération

Processus opérationnels

Les utilisateurs peuvent effectuer des opérations de cartographie dans la zone d'opération à l'aide de l'application DJI Agras, recevoir une carte HD via une reconstruction hors ligne à l'aide de la radiocommande puis planifier un champ sur la carte HD pour les opérations d'itinéraire. La description suivante utilise Visée, Cartographie d'itinéraire et Itinéraire comme exemples.



- Ne décollez que dans des zones ouvertes et définissez un itinéraire de connexion et une altitude RTH appropriés en fonction des conditions d'utilisation.
- Une opération peut être mise en pause en déplaçant légèrement le joystick. L'appareil se met en vol stationnaire et enregistre le point d'arrêt. Après cela, l'appareil peut être contrôlé manuellement. Sélectionnez à nouveau l'opération pour continuer. L'appareil revient automatiquement au point d'arrêt et reprend l'opération. Faites attention à la sécurité de l'appareil lorsqu'il retourne au point d'arrêt.

- Les utilisateurs peuvent définir l'action que l'appareil exécutera une fois que l'opération sera terminée dans l'application.
- Consultez le Guide d'utilisateur pour plus d'informations sur les procédures d'opération et les précautions.

Retour au point de départ (RTH)

L'appareil revient automatiquement au point de départ dans les cas suivants :

RTH intelligent : l'utilisateur appuie sur le bouton RTH en le maintenant.

RTH Failsafe* : le signal de la radiocommande est perdu.

RTH en cas de batterie faible* : Le niveau de la batterie de l'appareil a atteint le seuil de batterie faible prédéfini.

Retour après opération* : La tâche est terminée.

S'il y a un obstacle sur le chemin de retour pendant le RTH, l'appareil procédera à un contournement pour l'éviter ou ralentira pour se mettre en vol stationnaire (le comportement dépend du terrain d'opération sélectionné). L'appareil quitte le RTH et attend de nouvelles commandes après être passé en vol stationnaire.

* Les utilisateurs peuvent définir l'action de l'appareil dans l'application. Disponible uniquement si le RTH est activé.

Entretien

Nettoyez toutes les parties de l'appareil et de la radiocommande à la fin de chaque journée de pulvérisation, après que l'appareil est revenu à une température normale. NE nettoyez PAS l'appareil immédiatement après la fin des opérations.

1. Remplissez le réservoir à pulvérisation avec de l'eau propre ou savonneuse et pulvériser l'eau à travers les pulvérisateurs jusqu'à ce qu'il soit vide ou activez la fonction Nettoyer le tuyau dans les paramètres de pulvérisation. Répétez cette étape pour nettoyer complètement le réservoir.
2. Retirez le filtre du réservoir à pulvérisation pour nettoyer et éliminer tout blocage.
3. Assurez-vous que la structure de l'appareil est complètement connectée et que la batterie est retirée afin de pouvoir laver l'appareil directement avec de l'eau. Utilisez un vaporisateur rempli d'eau pour nettoyer le corps de l'appareil avec une brosse souple ou un chiffon humide avant de nettoyer les traces d'eau avec un chiffon sec.
4. Si de la poussière ou du liquide pesticide est présent sur les moteurs ou les hélices, nettoyez avec un chiffon humide avant de nettoyer les traces d'eau avec un chiffon sec.
5. Essuyez la surface et l'écran de la radiocommande avec un chiffon propre humidifié avec de l'eau et essoré.
6. Rangez l'appareil nettoyé dans un environnement sec.

* Reportez-vous au Guide d'utilisateur pour plus d'informations sur l'utilisation et l'entretien.

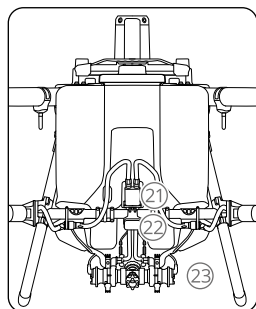
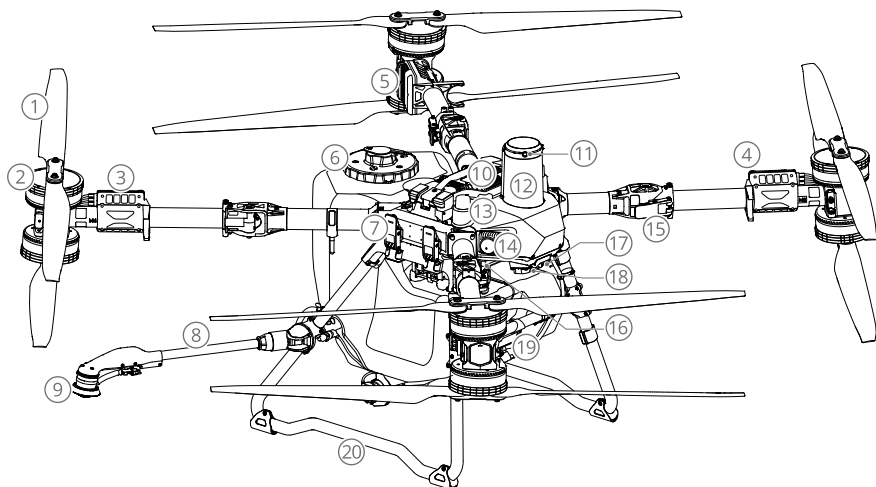
Caractéristiques

Appareil (modèle : 3WWDZ-U75A)	
Fréquence de fonctionnement ⁽¹⁾ et puissance de l'émetteur (EIRP)	2,400 à 2,4835 GHz : < 33 dBm (FCC), < 20 dBm (SRRC / CE / MIC) 5,725 à 5,850 GHz : < 33 dBm (FCC), < 30 dBm (SRRC), < 14 dBm (CE)
Température de fonctionnement	de 0 à 40 °C
Radar	
Modèle	RD241608RFV3.2 (radar avant) ; RD240804FB (Radar Vers le bas)
Fréquence de fonctionnement et puissance de l'émetteur (EIRP)	24,05 à 24,25 GHz : < 20 dBm (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
Température de fonctionnement	de 0 à 40 °C
LiDAR (Modèle: mid360-agras)	
Longueur d'onde	905 nm
Indice de sécurité du laser	Classe 1
Limite d'émission accessible (LEA)	128 nJ
Ouverture de référence	4 mm
Puissance max. d'émission d'impulsions laser dans les 5 nanosecondes	35 W
Radiocommande (modèle : TKPL2)	
Température de fonctionnement	de -20 à 50 °C
Transmission vidéo O4	
Fréquence de fonctionnement ⁽¹⁾ et puissance de l'émetteur (EIRP)	2,400 à 2,4835 GHz : < 33 dBm (FCC), < 20 dBm (SRRC / CE / MIC) 5,725 à 5,850 GHz : < 33 dBm (FCC), < 14 dBm (CE), < 30 dBm (SRRC)
Wi-Fi (802.11 a/b/g/n/ac/ax)	
Fréquence de fonctionnement ⁽¹⁾ et puissance de l'émetteur (EIRP)	2,400 à 2,4835 GHz : < 26 dBm (FCC), < 20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5,150 à 5,250 GHz : < 26 dBm (FCC), < 23 dBm (SRRC/CE/MIC) 5,725 à 5,850 GHz : < 26 dBm (FCC/SRRC), < 14 dBm (CE)
Bluetooth 5.2	
Fréquence de fonctionnement et puissance de l'émetteur (EIRP)	2,400 à 2,4835 GHz : < 10 dBm

[1] Les fréquences 5,8 et 5,1 GHz sont interdites dans certains pays. Dans certains pays, la bande de fréquences de 5,1 GHz n'est autorisée que pour une utilisation en intérieur.

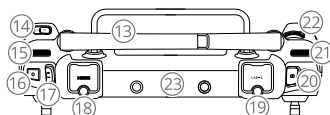
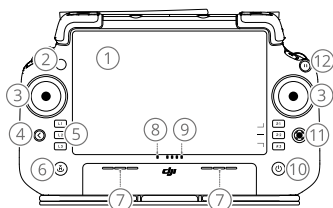
Áttekintés

Repülőgép

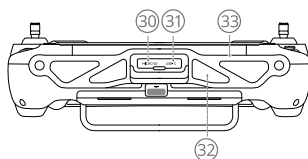
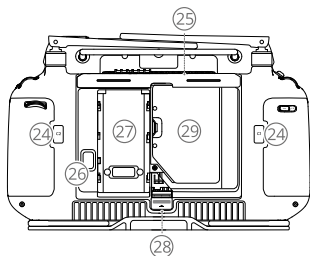


- | | |
|--|---|
| 1. Propellerek | 13. Fedélzeti D-RTK™ antennák |
| 2. Motorok | 14. LiDAR |
| 3. Elektronikus sebességszabályozó (ESC) | 15. Kárrögzítő |
| 4. Elülső visszajelzők | 16. Külső OCUSYNC™ képátviteli antennák |
| 5. Hátsó visszajelzők | 17. FPV-kamera |
| 6. Permetezőtartály | 18. Lefelé néző radar |
| 7. Rakományrögzítő | 19. Reflektor |
| 8. Szóróláncza | 20. Leszállómű |
| 9. Szórófejek | 21. Elektromágneses áramlásmérő |
| 10. Intelligens repülési akkumulátor | 22. Hátsó radar |
| 11. Látásrendszer | 23. Szállítószivattyúk |
| 12. Elülső radar | |

Távírányító



- | | | |
|--|---|----------------------------|
| 1. Érintőképernyő | 9. Az akkumulátor töltöttségét jelző LED-ek | 16. Permetezés/szórás gomb |
| 2. Kapcsolati állapot LED | 10. Bekapcsoló gomb | 17. Repülési mód kapcsoló |
| 3. Botkormányok | 11. SD gomb | 18. HDMI-port |
| 4. Vissza gomb | 12. Repülés szüneteltetése gomb | 19. USB-A-port |
| 5. L1/L2/L3/R1/R2/R3 gombok | 13. Külső antennák | 20. FPV/Térkép váltógomb |
| 6. Visszatérés a kiindulópontra (RTH) gomb | 14. Testre szabható C3 gomb | 21. Jobb tárcsa |
| 7. Mikrofon | 15. Bal tárcsa | 22. Görgetőkerék |
| 8. Állapotjelző LED | | 23. Belső antennák |



24. C1/C2 gombok

25. Hátsó fedél

26. Akkumulátor kioldógombja

27. Akkumulátorrekesz

28. Hátsó fedél kioldógombja

29. A dongle rekesze

30. microSD-kártya helye

31. USB-C-port

32. Légbeömlő

33. Konzol

Felszállásra való előkészületek



Fontos, hogy megértse az alapvető repülési irányelveket a saját és az Önt körülvevő emberek biztonsága érdekében.

Ne felejtse elolvasni a **jogi nyilatkozatot és a biztonsági irányelveket**.

HU

Repülés előtti ellenőrzőlista

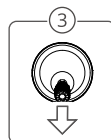
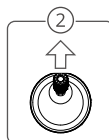
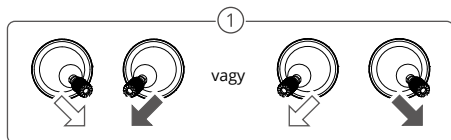
Kapcsolja be a távirányítót, ellenőrizze, hogy a DJI Agras alkalmazás meg van-e nyitva, és kapcsolja be a drónt. Ellenőrizze, hogy a távirányító és a drón csatlakoztatva van-e. Lépjen a kezdőképernyőre az alkalmazásban, és koppintson a Start gombra a Üzemeltetés nézetbe való belépéshez. Ellenőrizze, hogy a bal felső képernyőn lévő állapotsáv zöld-e. Ellenkező esetben a repülőgép nem tud felszállni.



- Javasolt az RTK pozicionálás. Az alkalmazásban nyissa meg az Üzemeltetés nézetet, koppintson a  gombra, majd az RTK lehetőségre, és válassza ki, hogy milyen módon kívánja fogadni az RTK-jeleket.
- Az internetkapcsolathoz DJI Cellular Dongle (mobil hardverkulcs) használata javasolt. Az alkalmazásban lépjen az Üzemeltetési nézetre, érintse meg a  gombot, és válassza ki a Hálózati diagnosztika lehetőséget. A mobil hardverkulcs és a SIM-kártya megfelelően működik, ha a hálózati lánc összes eszközének állapota zölden jelenik meg.

Manuális repülés

Manuális felszállás/leszállás

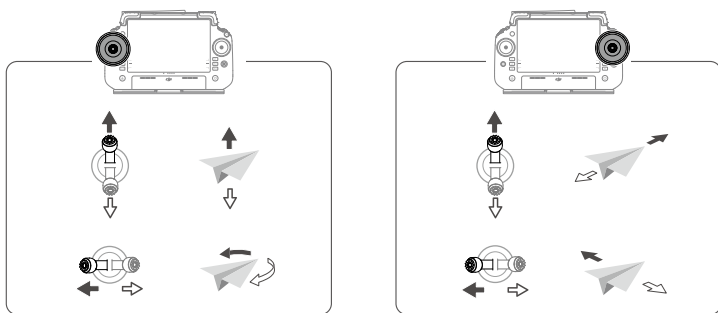


- 1 **Motorok indítása:** Hajtsa végre a kombinált parancsot a két botkormánnyal, és tartsa lenyomva két másodpercig.
- 2 **Felszállás:** Nyomja felfelé a bal oldali vezérlő botkormányt (2. mód) a felszálláshoz.
- 3 **Leszállás / Motorok leállítás:** Nyomja lefelé a bal oldali vezérlő botkormányt (2. mód), amíg a drón le nem száll. Tartsa lenyomva három másodpercig a motorok leállításához.



- Vészhelyzet esetén nyomja meg és tartsa megnyomva egyszerre a C1, C2 és a repülés szüneteltetése gombot, amíg a motor le nem áll.

Vezérlő botkormány (2. mód)



- Annak érdekében, hogy a repülőgép automatikusan felszálljon és végrehajtsa egy műveletet, javasoljuk, hogy készítsen tervet egy mezőre, és válasszon ki egy műveletet a felszállás előtt. További információt a Kezdő műveletek című szakaszban talál. Egyéb esetekben manuálisan szálljon fel le.

Kezdő műveletek

Műveleti eljárás

A felhasználók a DJI Agras alkalmazás segítségével leképezési műveleteket végezhetnek az üzemeltetési területen, offline rekonstrukcióval HD térképet kaphatnak a távirányító segítségével, és megtervezhetnek egy üzemeltetési mezőt a HD térképen az Útvonal műveletek számára. A következő leírás példaként a Szálkereszt, az Útvonal-leképezés és az Útvonal-művelet funkciókat használja.



Kapcsolja be a távirányítót, majd a repülőgépet. Lépjen be a DJI Agras alkalmazás Üzemeltetési nézetébe.



Koppintson a bal felső sarokban lévő mód gombra, és válassza az Útvonal leképezése lehetőséget a feladatmód-választó képernyőn lévő Leképezés panelen.



Koppintson a jobb képernyőn lévő  gombra, válassza a Terület útvonala vagy a Határ útvonala lehetőséget, és állítsa be a felbontást, majd koppintson a  gombra és válassza a Hajszálereszt lehetőséget.



Húzza el a térképet, és koppintson a Hozzáadás gombra, hogy pontot adjon hozzá a hajszálvonal-hálózatos lemez pozíciójához. Koppintson a  gombra a mentéshez.



Koppintson a Start gombra, és mozgassa a csúszkát a felszálláshoz. A repülőgép automatikusan elvégzi út közben a leképezési műveletet.



Várja meg, amíg a rekonstrukció befejeződik. Koppintson a Mezőtervezés lehetőségre a műveletek elvégzéséhez.



Válassza a Mező lehetőséget, és koppintson a Hozzáadás gombra.



Koppintson a  gombra, és válassza a Hajszálereszt lehetőséget. Húzza el a térképet, és koppintson a Hozzáadás elemre, hogy határpontokat adjon a térképhez.



Válassza ki a pont típusát Akadály vagy Nem permetezendő terület értéként, és jelölje meg az akadályokat vagy a permetezést nem igénylő területeket a térképen.



Állítsa be az útvonal paramétereit, húzza a  elemet az útvonal repülési irányának beállításához, és a  lehetőségre koppintva mentse el.



Koppintson a  lehetőségre a mező használatához és a feladatparaméter beállításához.



Koppintson a Start gombra a feladat elindításához.



- Csak nyílt területeken szálljon le, és az üzemi környezetnek megfelelően állítsa be a megfelelő csatlakozási útvonalat és az RTH magasságot.

- A műveleteket a vezérlő botkormány enyhe mozgásával tudja szüneteltetni. A repülőgép lebegni fog, és rögzíti a töréspontot. Ezt követően a repülőgép manuálisan vezérelhető. A folytatáshoz válassza ki ismét a műveletet. A repülőgép automatikusan visszatér a törésponthez, és folytatja a műveletet. Ügyeljen a drón biztonságára, amikor visszatér egy töréspontra.
- A felhasználó az alkalmazásban beállíthatja a műveletet, amelyet szeretne, hogy a repülőgép elvégezzen, miután az aktuális művelet befejeződött.
- Az üzemeltetési eljárásokkal és övintézkedésekkel kapcsolatos további információért tekintse meg a Felhasználói kézikönyvet.

A repülőgép a következő helyzetekben automatikusan visszatér a kezdő pozícióra:
Intelligens RTH: A felhasználó megnyomja és lenyomva tartja az RTH gombot.
Hibabiztos RTH*: Ha a távirányító jele megszakad.
Alacsony akkumulátortöltöttség RTH*: A drón akkumulátorának töltöttségi szintje eléri az előre beállított alacsony töltöttségi küszöböt.
Visszatérés művelet után*: A feladat befejeződött.
Ha az RTH során akadályt észlel a visszatérési útvonalon, a drón kikerüli azt, vagy lebegésig lassít (a viselkedés a kiválasztott műveleti tereptől függ). A drón kilép az RTH-ból, és további parancsokra vár a lebegést követően.

* A felhasználók beállíthatják a drón által végzett műveletet az alkalmazásban. Csak akkor érhető el, ha az RTH be van állítva.

Karbantartás

Tisztítsa meg a repülőgép és a távirányító minden részét a szórási nap végén, miután a repülőgép visszatér a normál hőmérsékletre. NE tisztítsa a repülőgépet azonnal a műveletek befejezése után.

1. Tölts fel a szórótartályt tiszta vagy szappanos vízzel, és fújja át a vizet a vízpermetezőkn, amíg a tartály ki nem ürül, vagy engedélyezze a Tömlőtisztítás funkciót a Permetezési beállításokban. Ismételje meg a lépést a tartály teljes tisztításához.
2. Távolítsa el a szórótartály szűrőjét, hogy megtisztítsa őket, és megszüntesse az eltömődéseket.
3. Gondoskodjon arról, hogy a drón szerkezete teljesen csatlakoztatva legyen, és az akkumulátor el legyen távolítva, hogy közvetlenül vízzel mosható legyen. A repülőgép házának tisztításához használjon vízzel töltött permetezőflakont, és törölje le puha kefével vagy nedves ruhával, mielőtt eltávolítaná a vízmaradványokat száraz ruhával.
4. Ha a motorokon vagy propellereken por vagy rovarirtó folyadék van, nedves ruhával törölje le, mielőtt a maradék víz maradékát száraz ruhával eltávolítaná.
5. A távirányító felületét és képernyőjét naponta, a műveletek után törölje át tiszta, vízzel megnedvesített, kicsavart ronggyal.
6. A megtisztított repülőgépet száraz környezetben tárolja.

* A használatlalt és karbantartással kapcsolatos további információért lásd a Felhasználói kézikönyvet.

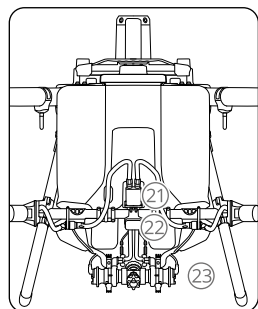
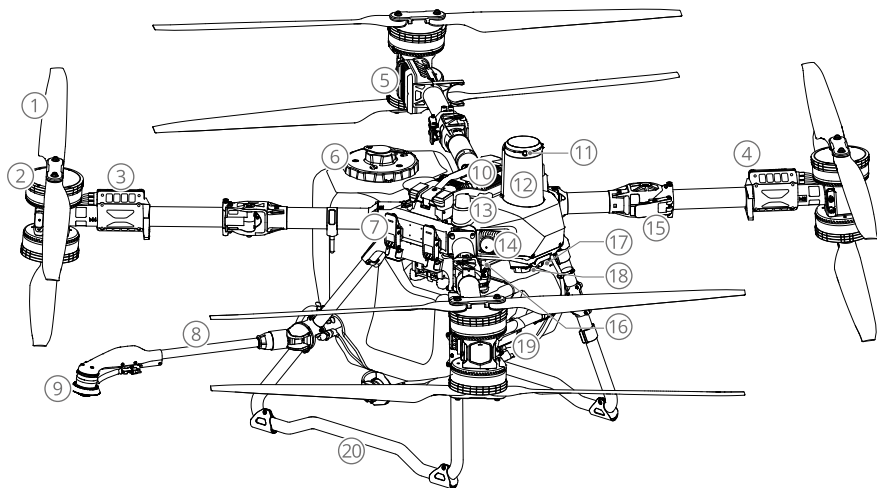
Műszaki adatok

Drón (modell: 3WWDZ-U75A)	
Üzemi frekvencia ^[1] és a jeladó teljesítménye (EIRP)	2,4000–2,4835 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5,725–5,850 GHz: <33 dBm (FCC), <30 dBm (SRRC), <14 dBm (CE)
Működési hőmérséklet	0-40 °C (32-104 °F)
Radar	
Modell	RD241608RFV3.2 (Elülső radar); RD240804FB (Lefelé néző radar)
Üzemi frekvencia és a jeladó teljesítménye (EIRP)	24,05–24,25 GHz: <20 dBm (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
Működési hőmérséklet	0-40 °C (32–104 °F)
LiDAR (Modell: mid360-agras)	
Hullámhossz	905 nm
Lézerbiztonság	1 osztály
Hozzáférhető kibocsátás határértéke (AEL)	128 nJ
Referencia nyílás	4 mm
Maximális lézerimpulzus kibocsátás-teljesítmény W-ban5 ns-on belül	35 W
Távirányító (Modell: TKPL2)	
Működési hőmérséklet	-20-50 °C (-4-122 °F)
O4-videóátvitel	
Üzemi frekvencia ^[1] és a jeladó teljesítménye (EIRP)	2,4000–2,4835 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5,725–5,850 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <30 dBm (SRRC)
Wi-Fi (802.11 a/b/g/n/ac/ax)	
Üzemi frekvencia ^[1] és a jeladó teljesítménye (EIRP)	2,4000–2,4835 GHz: <26 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5,150–5,250 GHz: <26 dBm (FCC), <23 dBm (SRRC/CE/MIC) 5,725–5,850 GHz: <26 dBm (FCC/SRRC), <14 dBm (CE)
Bluetooth 5.2	
Üzemi frekvencia és a jeladó teljesítménye (EIRP)	2,4000–2,4835 GHz: <10 dBm

[1] Egyes országokban tilos az 5,8 és 5,1 GHz-es frekvenciák használata. Egyes országokban az 5,1 GHz-es frekvencia cs ak beltéri használatra engedélyezett.

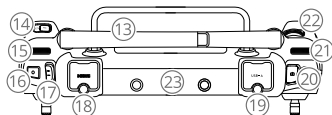
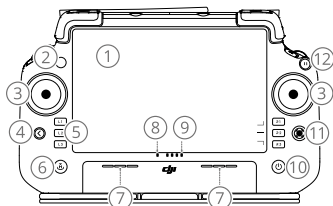
Visão Geral

Aeronave

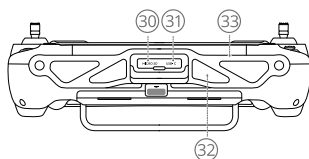
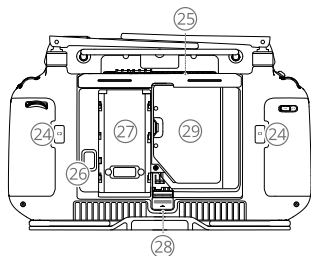


1. Hélices
2. Motores
3. Controlador eletrônico de velocidade (ESC)
4. Indicadores frontais
5. Indicadores traseiros
6. Tanque de pulverização
7. Trava de carga
8. Lança de pulverização
9. Aspersores
10. Bateria de Voo Inteligente
11. Sistema visual
12. Radar frontal
13. Antenas D-RTK™ a bordo
14. LiDAR
15. Trava de braço
16. Antenas de transmissão de imagem OCUSYNC™
17. Câmeras FPV
18. Radar inferior
19. Holofote
20. Trem de pouso
21. Medidor de fluxo eletromagnético
22. Radar traseiro
23. Bombas de entrega

Controle remoto



1. Tela sensível ao toque
2. LED de status da conexão
3. Pinos de controle
4. Botão voltar
5. Botões L1/L2/L3/R1/R2/R3
6. Botão Retorno à Base (RTH)
7. Microfone
8. LED de status
9. LEDs de nível da bateria
10. Botão Liga/Desliga
11. Botão 5D
12. Botão de pausa de voo
13. Antenas externas
14. Botão personalizável C3
15. Botão de rolagem esquerdo
16. Botão de pulverização/dispersão
17. Interruptor do modo de voo
18. Entrada HDMI
19. Entrada USB-A
20. Botão de alteração FPV/Mapa
21. Botão de rolagem direito
22. Roda de rolagem
23. Antenas internas



- | | | |
|-----------------------------------|--|-------------------|
| 24. Botões C1/C2 | 28. Botão de liberação da tampa traseira | 31. Entrada USB-C |
| 25. Tampa traseira | 29. Compartimento do Dongle | 32. Entrada de ar |
| 26. Botão de liberação da bateria | 30. Compartimento de cartão microSD | 33. Suporte |
| 27. Compartimento da bateria | | |

Preparação para a decolagem



É importante que você compreenda algumas diretrizes básicas de voo, tanto para a sua proteção como para a segurança de pessoas à sua volta.

Certifique-se de ler a **Isenção de Responsabilidade e Diretrizes de Segurança**.

Lista de verificação pré-voo

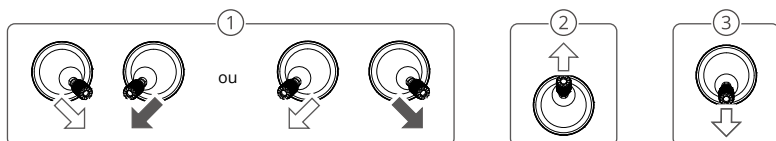
Ligue o controle remoto, certifique-se de que o aplicativo DJI Agras esteja aberto e, em seguida, ligue a aeronave. Certifique-se de que o controle remoto e a aeronave estejam conectados. Vá para a tela inicial do aplicativo e toque em Iniciar para entrar na Exibição de operação. Certifique-se de que a barra de status no canto superior esquerdo da tela esteja verde. Caso contrário, a aeronave não conseguirá decolar.



- O posicionamento RTK é recomendado. No aplicativo, acesse Exibição de Operação, toque em ⚙️ e, em seguida, em RTK para selecionar um método para receber sinais RTK.
- O Dongle para celulares DJI é recomendado para conexão com a internet. No aplicativo, acesse Exibição de Operação, toque em ⚙️ e selecione Diagnóstico de Rede. O Dongle para celulares e o cartão SIM funcionarão corretamente se o status de todos os dispositivos na rede forem exibidos em verde.

Voo Manual

Decolagem/Pouso manual

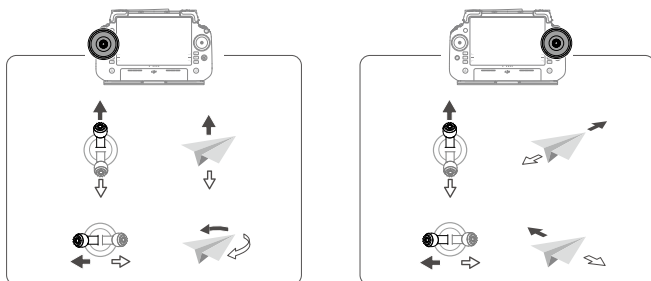


- ① **Iniciar os motores:** Execute o comando combinado do pino de controle e o mantenha pressionado por dois segundos.
- ② **Decolar:** Empurre o pino de controle esquerdo (modo 2) para cima para decolar.
- ③ **Pousar / Interromper motores:** Empurre o pino de controle esquerdo (modo 2) para baixo até a aeronave pousar. Segure por três segundos para interromper os motores.



- Pressione e segure simultaneamente os botões C1, C2 e pausa de voo até que o motor pare, em caso de emergência.

Pinos de controle (Modo 2)



- Recomenda-se criar um plano para um campo e selecionar uma operação antes da decolagem para que a aeronave decole automaticamente e execute uma operação. Para obter mais informações, consulte a seção Operações iniciais. Em outros cenários, decole e pouse manualmente.

Início das operações

Procedimento de operação

Os usuários podem realizar operações de mapeamento na área operacional usando o aplicativo DJI Agras e receber um mapa em HD por meio de reconstrução off-line usando o controle remoto e, então, planejar um campo no mapa HD para operações de rota. A descrição a seguir usa Retículo, Mapeamento de rota e Operação de rota como exemplos.

PT-BR



Ligue o controle remoto e, em seguida, a aeronave. Entre na Exibição de operação no aplicativo DJI Agras.



Toque no botão de Modo na parte superior esquerda e selecione Mapeamento de Rota no painel de Mapeamento na tela de seleção de modo de tarefa.



Toque em na parte inferior direita, selecione Rota de área ou Rota de limite e defina a Resolução, toque em e selecione Retículo.



Arraste o mapa e toque em Adicionar para adicionar um ponto na posição de retículo. Toque em para salvar.



Toque em Começar e mova o controle deslizante para decolar. A aeronave executará a operação de mapeamento automaticamente ao longo da rota.



Aguarde a conclusão da reconstrução. Toque em Planejar Campo para realizar as operações.



Selecione Campo e toque em Adicionar.



Toque em e selecione Retículo. Arraste o mapa e toque em Adicionar para adicionar pontos de limite no mapa.



Selecione o tipo de ponto como Obstáculo ou Área sem pulverização e marque obstáculos ou áreas que não requerem pulverização no mapa.



Defina os parâmetros de rota, arraste para ajustar a direção de voo da rota e toque em para salvar.



Toque em para usar o campo e definir o parâmetro da tarefa.



Toque em Começar para iniciar a tarefa.



- Faça a decolagem apenas em áreas abertas e defina um Roteamento de conexão e a Altitude de RTH de acordo com o ambiente operacional.
- Uma operação pode ser pausada ao mover ligeiramente os pinos de controle. A aeronave fará voo estacionário e registrará o ponto de interrupção. Depois disso, a aeronave poderá ser controlada manualmente. Selecione a operação novamente para continuar. A aeronave retornará ao ponto de interrupção automaticamente e retornará a operação. Preste atenção à segurança da aeronave ao retornar a um ponto de interrupção.

- Os usuários podem definir a ação que a aeronave executará após a operação ser concluída no aplicativo.
- Consulte o Manual do Usuário para mais informações sobre procedimentos de operação e precauções.

Retorno à Base (RTH)

A aeronave retornará automaticamente para o Ponto de origem nos casos a seguir:

RTH inteligente: O usuário pressiona e segura o botão RTH.

RTH à prova de falhas*: Há perda do sinal do controle remoto.

Bateria fraca (RTH)*: O nível da bateria da aeronave atinge o limite de bateria fraca predefinido.

Retorno após operação*: A tarefa é concluída.

Se houver um obstáculo no caminho de retorno durante o RTH, a aeronave desviará para evitá-lo ou desacelerará para pairar (o comportamento depende do terreno de operação selecionado). A aeronave sai do RTH e aguarda novos comandos após pairar.

* Os usuários podem definir a ação da aeronave no aplicativo. Disponível apenas se o RTH estiver configurado.

Manutenção

Limpe todas as partes da aeronave e o controle remoto no final de cada dia de pulverização, depois que a aeronave retornar à temperatura normal. NÃO limpe a aeronave imediatamente após a conclusão das operações.

1. Encha o tanque de pulverização com água limpa ou com sabão e pulverize a água através dos aspersores até que o tanque esteja vazio ou ative a função Limpar mangueira na Configuração de pulverização. Repita o passo para limpar completamente o tanque.
2. Remova o filtro do tanque de pulverização para limpar e desobstruir qualquer bloqueio.
3. Certifique-se de que a estrutura da aeronave esteja completamente conectada e a bateria removida para que possa ser lavada diretamente com água. Recomenda-se o uso de uma lavadora de alta pressão cheia de água para limpar a estrutura da aeronave e passar uma escova macia ou pano úmido antes de remover resíduos de água com um pano seco.
4. Se houver poeira ou líquido de pesticida nos motores ou nas hélices, limpe-os com um pano úmido antes de limpar manchas de água restantes com um pano seco.
5. Limpe a superfície e a tela do controle remoto com um pano úmido limpo que tenha sido torcido com água.
6. Armazene a aeronave limpa em um local seco.

* Consulte o Manual do Usuário para mais informações sobre uso e manutenção.

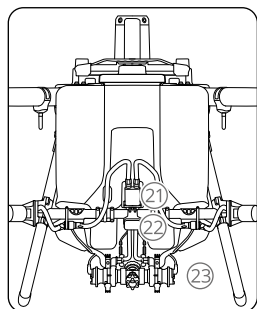
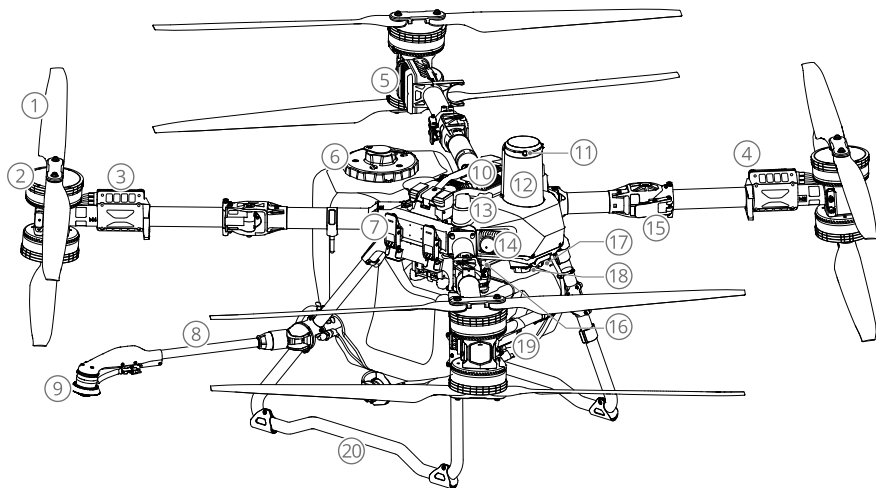
Especificações

Aeronave (Modelo: 3WWDZ-U75A)	
Frequência operacional ^[1] & Potência do transmissor (EIRP)	2,4000 a 2,4835 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5,725 a 5,850 GHz: <33 dBm (FCC), <30 dBm (SRRC), <14 dBm (CE)
Temperatura de funcionamento	0° C a 40° C
Radar	
Modelo	RD241608RFV3.2 (radar frontal); RD240804FB (Radar inferior)
Frequência operacional e potência do transmissor (EIRP)	24,05 a 24,25 GHz: < 20 dBm (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
Temperatura de funcionamento	0° C a 40° C
LiDAR (Modelo: mid360-agras)	
Comprimento de onda	905 nm
Segurança do laser	Classe 1
Limite de emissão acessível (AEL)	128 nJ
Abertura de Referência	4 mm
Potência máxima de emissão de pulso de laser em 5 ns	35 W
Controle remoto (Modelo: TKPL2)	
Temperatura de funcionamento	-20 °C a 50 °C
Transmissão de vídeo O4	
Frequência operacional ^[1] & Potência do transmissor (EIRP)	2,4000 a 2,4835 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5,725 a 5,850 GHz: <33 dBm (FCC); <14 dBm (CE); <30 dBm (SRRC)
Wi-Fi (802.11 a/b/g/n/ac/ax)	
Frequência operacional ^[1] & Potência do transmissor (EIRP)	2,4000 a 2,4835 GHz: <26 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5,150 a 5,250 GHz: <26 dBm (FCC), <23 dBm (SRRC/CE/MIC) 5,725 a 5,850 GHz: <26 dBm (FCC/SRRC), <14 dBm (CE)
Bluetooth 5.2	
Frequência operacional e potência do transmissor (EIRP)	2,4000 a 2,4835 GHz: < 10 dBm

[1] As faixas de frequência de 5,8 e 5,1 GHz são proibidas em alguns países. Em alguns países, a frequência de 5,1 GHz só é permitida para uso em ambientes fechados.

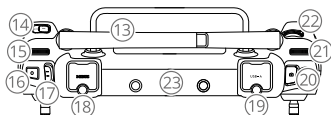
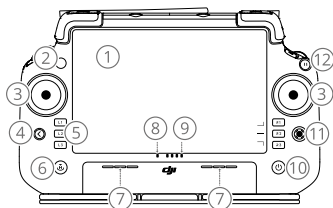
Обзор

Дрон

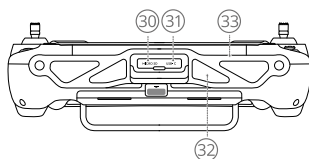
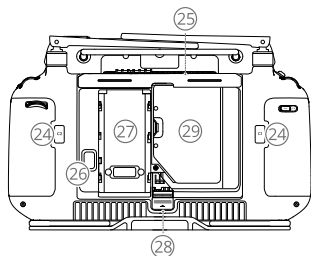


1. Пропеллеры
2. Двигатель
3. Электронный регулятор хода (ESC)
4. Передние индикаторы
5. Задние индикаторы
6. Бак опрыскивателя
7. Фиксация полезной нагрузки
8. Штанга опрыскивателя
9. Опрыскиватели
10. Интеллектуальный аккумулятор для полетов
11. Система обзора
12. Передний радар
13. Бортовые антенны D-RTK™
14. Лидар
15. Фиксатор луча
16. Внешние антенны передачи изображения OCUSYNC™
17. FPV-камера
18. Нижний радар
19. Режим слежения
20. Шасси
21. Электромагнитный расходомер
22. Задний радар
23. Подающие насосы

Пульт дистанционного управления



1. Сенсорный экран
2. Светодиодный индикатор состояния подключения
3. Джойстики
4. Кнопка возврата
5. Кнопки L1/L2/L3/R1/R2/R3
6. Кнопка возврата домой (RTH)
7. Микрофон
8. Светодиодный индикатор состояния
9. Светодиодные индикаторы уровня заряда аккумулятора
10. Кнопка питания
11. Кнопка 5D
12. Кнопка остановки полета
13. Внешние антенны
14. Настраиваемая кнопка C3
15. Левое колесико
16. Кнопка опрыскивателя / распределения
17. Переключатель режимов полета
18. Порт HDMI
19. Порт USB-A
20. Кнопка переключения карты / вида с курсовой камеры
21. Правое колесико
22. Колесо прокрутки
23. Встроенные антенны



- | | | |
|--------------------------------------|-----------------------------------|---------------------|
| 24. Кнопки C1/C2 | 27. Отсек для аккумулятора | 31. Порт USB-C |
| 25. Задняя крышка | 28. Кнопка открытия задней крышки | 32. Воздухозаборник |
| 26. Кнопка отсоединения аккумулятора | 29. Отсек для модема | 33. Кронштейн |
| | 30. Слот для карты памяти microSD | |

Подготовка к взлету



Пользователю необходимо располагать минимальным базовым набором знаний о принципах и технике выполнения полетов для обеспечения безопасности своей и окружающих.

Ознакомьтесь с **заявлением об отказе от ответственности и руководством по технике безопасности**.

Предполетная проверка

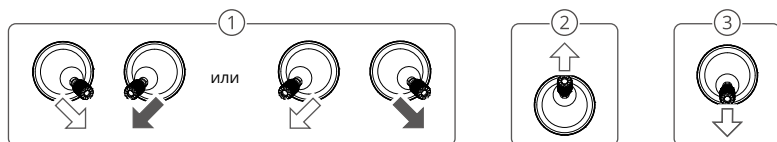
Включите пульт управления, убедитесь, что приложение DJI Agras открыто, затем включите дрон. Убедитесь, что пульт управления и дрон подключены. Перейдите на главный экран в приложении и коснитесь «Начать», чтобы перейти в «Рабочий вид». Убедитесь, что строка состояния в верхнем левом углу экрана зеленая. В противном случае дрон не сможет взлететь.



- Рекомендуется позиционирование с помощью RTK. В приложении откройте «Рабочий вид», коснитесь ⚙️ и затем «RTK», чтобы выбрать способ получения сигналов RTK.
- Для подключения к Интернету рекомендуется использовать модем сотовой связи DJI. В приложении откройте «Рабочий вид», коснитесь ⚙️ и выберите «Диагностика сети». Если состояние всех устройств в цепи сети отображается зеленым, значит модем и SIM-карта работают нормально.

Ручное управление

Ручной взлет/посадка

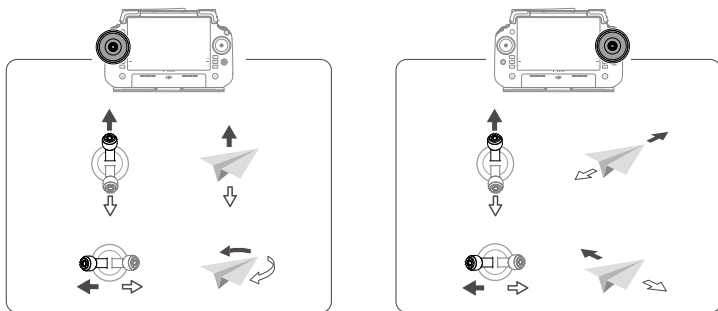


- 1 **Запуск моторов:** Выполните комбинацию команд джойстиком и удерживайте ее в течение двух секунд.
- 2 **Взлет:** направьте левый джойстик (режим 2) вверх, чтобы совершить взлет.
- 3 **Посадка / Остановка моторов:** Направляйте левый джойстик вниз (режим 2), пока дрон не приземлится. Удерживайте в течение трех секунд для выключения моторов.



- При возникновении чрезвычайной ситуации нажмите и удерживайте кнопки C1, C2 и кнопку остановки полета одновременно, пока мотор не остановится.

Режим джойстика (режим 2)



- Чтобы дрон автоматически взлетел и выполнил какое-либо действие, рекомендуется создать план для поля и выбрать действие перед взлетом. Дополнительная информация представлена в разделе «Начало работы». В других ситуациях выполните взлет и посадку вручную.

Начало работы

Порядок работы

Пользователи могут выполнять картографирование на участке полета с помощью приложения DJI Agras, получать карту в формате HD для реконструкции в автономном режиме с помощью пульта управления и планировать поле для работы на карте в формате HD. В следующем описании используются режимы Crosshair (Визир), Route Mapping (Создание маршрута) и Route (Маршрут) в качестве примеров.

 Включите пульт управления, а затем дрон. Зайдите в рабочий вид в приложении DJI Agras.	 Коснитесь кнопки режима в левом верхнем углу и выберите «Создание маршрута» на панели картографирования в экране выбора режима задачи.	 Коснитесь  в правом углу экрана, выберите «Маршрут по области» или «Маршрут по границе» и установите разрешение, затем коснитесь  и выберите «Визир».
 Перетащите карту и коснитесь «Добавить», чтобы добавить точку в положение визира. Коснитесь  для сохранения.	 Коснитесь «Старт» и переместите регулятор, чтобы совершить взлет. Дрон выполнит картографирование по маршруту автоматически.	 Дождитесь завершения реконструкции. Для выполнения действий коснитесь «Планировать поле».
 Выберите поле и коснитесь «Добавить».	 Коснитесь  и выберите «Визир». Перетащите карту и коснитесь «Добавить», чтобы добавить точки границы на карту.	 Выберите тип точки как «Препятствие» или «Зона без распыления» и отметьте препятствия или зоны, которые не требуют распыления, на карте.
 Установите параметры маршрута, перетащите  для изменения направления полета маршрута, и коснитесь  для сохранения.	 Коснитесь  для использования поля и установки параметра задания.	 Коснитесь «Старт», чтобы начать задачу.



- Выполняйте взлет только на открытом пространстве, устанавливайте подходящий соединительный маршрут и высоту возврата домой в соответствии с условиями функционирования.

- Работу можно приостановить легким движением джойстика. Дрон остановится в воздухе и запишет точку остановки. После этого им можно будет управлять вручную. Выберите задачу еще раз, чтобы продолжить. Дрон автоматически вернется в точку остановки и продолжит работу. Обеспечивайте безопасность дрона при возврате в точку остановки.
- Пользователь может задать действие, которое дрон выполнит после завершения работы в приложении.
- Для получения дополнительной информации о процедурах эксплуатации и мерах предосторожности см. руководство пользователя.

Возврат домой (RTH)

Дрон автоматически вернется в домашнюю точку в следующих ситуациях:
Умный возврат домой: Пользователь нажимает и удерживает кнопку возврата домой.
Аварийный возврат домой*: Потерян сигнал пульта управления.
Возврат домой при низком заряде батареи*: Уровень заряда батареи дрона достигает установленного порога низкого заряда.
Возврат после завершения работы*: Задача выполнена.
Если на пути во время возврата домой есть препятствие, дрон обойдет его или замедлится, чтобы зависнуть (поведение зависит от выбранного режима рельефа). Дрон выходит из режима возврата домой и ждет дальнейших команд после зависания.

* Пользователи могут настроить действие дрона в приложении. Доступно только при настроенном возвращении домой.

Обслуживание

- В конце каждого дня распыления очищайте все части дрона и пульт управления после их возврата к обычной температуре. НЕ очищайте дрон сразу после завершения работы.
1. Заполните бак опрыскивателя чистой или мыльной водой и распыляйте воду через опрыскиватели, пока бак не опустеет, или включите функцию очистки шланга в настройках распыления. Повторите шаг до полной очистки бака.
 2. Снимите фильтр бака распылителя, чтобы очистить его и устранить любые засоры.
 3. Чтобы помыть дрон водой убедитесь, что он полностью собран, а аккумулятор извлечен. Для очистки корпуса дрона рекомендуется использовать наполненный водой струйный промыватель, после чего удалите с него остатки воды сначала мягкой щеткой или влажной тканью, а затем сухой.
 4. При наличии пыли или жидкости с пестицидами на моторах или пропеллерах протрите их остатки сначала влажной тканью, а затем сухой.
 5. Протрите поверхность и экран пульта управления чистой, влажной, но хорошо отжатой тканью.
 6. Храните чистый дрон в сухом месте.

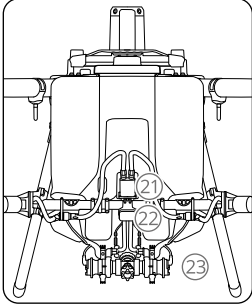
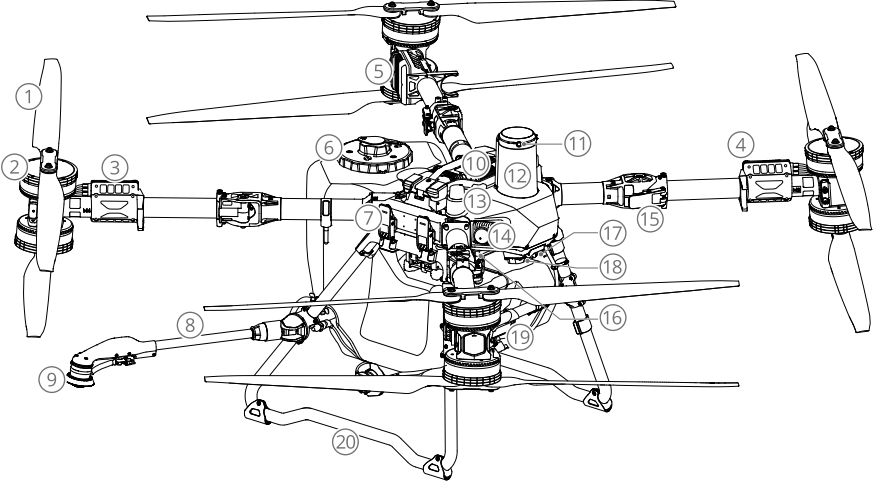
* Для получения дополнительной информации об использовании и обслуживании см. руководство пользователя.

Технические характеристики

Дрон (модель: 3WWDZ-U75A)	
Рабочая частота и мощность передатчика (ЭИИМ)	2,4000–2,4835 ГГц: <33 дБм (FCC), <20 дБм (SRRC/CE/MIC)
Рабочая температура	От 0 °C до 40 °C
Радар	
Модель	RD241608RFV3.2 (передний радар); RD240804FB (Нижний радар)
Рабочая частота и мощность передатчика (ЭИИМ)	24,05–24,25 ГГц: <20 дБм (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
Рабочая температура	От 0 °C до 40 °C
Лидар (Модель: mid360-agras)	
Длина волны	905 нм
Безопасность лазера	Класс 1
Допустимый уровень излучения	128 нДж
Эталонная апертура	4 мм
Максимальная мощность излучения лазерного импульса Within 5 нс	35 Вт
Пульт управления (модель: TKPL2)	
Рабочая температура	От -20 °C до 50 °C
Передача видео O4	
Рабочая частота и мощность передатчика (ЭИИМ)	2,4000–2,4835 ГГц: <33 дБм (FCC), <20 дБм (SRRC/CE/MIC)
Wi-Fi (802.11 a/b/g/n/ac/ax)	
Рабочая частота и мощность передатчика (ЭИИМ)	2,4000–2,4835 ГГц: < 26 дБм (FCC), < 20 дБм (SRRC/CE/MIC)
Bluetooth 5.2	
Рабочая частота и мощность передатчика (ЭИИМ)	2,4000–2,4835 ГГц: <10 дБм

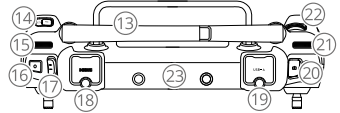
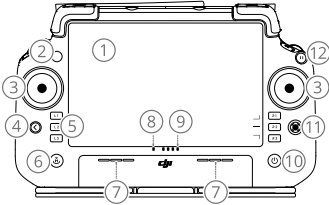
Genel Bakış

Hava Aracı

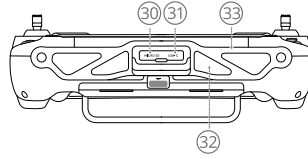
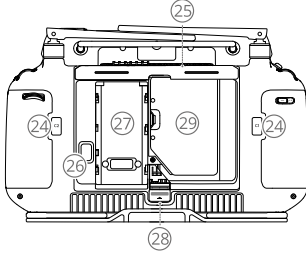


1. Pervaneler
2. Motorlar
3. Elektronik Hız Kumandası (ESC)
4. Ön Göstergeler
5. Arka Göstergeler
6. Püskürtme Haznesi
7. Yük Kilidi
8. Püskürtme Çubuğu
9. Püskürtücüler
10. Akıllı Uçuş Bataryası
11. Görüş Sistemi
12. Ön Radar
13. Yerleşik D-RTK™ Antenleri
14. LiDAR
15. Kol Kilidi
16. External OCUSYNC™ Görüntü İletim Antenleri
17. FPV Kamera
18. Aşağı Yönlü Radar
19. Işık
20. İniş takımı
21. Elektromanyetik Akış Ölçer
22. Arka Radar
23. Dağıtım Pompaları

Uzaktan Kumanda



1. Dokunmatik Ekran
2. Bağlantı Durumu LED'i
3. Kontrol Çubukları
4. Geri Düğmesi
5. L1/L2/L3/R1/R2/R3 Düğmeleri
6. Kalkış Noktasına Dönüş (RTH) Düğmesi
7. Mikrofon
8. Durum LED'i
9. Pil Seviyesi LED'leri
10. Güç Düğmesi
11. SD Düğmesi
12. Uçuş Duraklatma Düğmesi
13. Harici Antenler
14. Özelleştirilebilir C3 Düğmesi
15. Sol Döner Tuş
16. Püskürtme/Serpme Düğmesi
17. Uçuş Modu Anahtarı
18. HDMI Bağlantı Noktası
19. USB-A Bağlantı Noktası
20. FPV/Harita Geçiş Düğmesi
21. Sağ Döner Tuş
22. Kaydırma Topu
23. Dahili Antenler



24. C1/C2 Düğmeleri

25. Arka Kapak

26. Pil Çıkarma Düğmesi

27. Batarya Bölmesi

28. Arka Kapak Çıkarma Düğmesi

29. Donanım Kilidi Bölmesi

30. microSD Kart Yuvası

31. USB-C Bağlantı Noktası

32. Hava Girişi

33. Braket

Kalkışa Hazırlanma



Hem sizin korunmanız hem de çevrenizdekilerin güvenliği için temel uçuş kurallarını anlamak önemlidir. Yasal uyarıları ve güvenlik yönergelerini **muhakkak okuyun**.

Uçuş Öncesi Kontrol Listesi

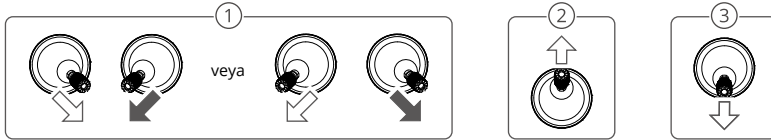
Uzaktan kumandayı açın, DJI Agras uygulamasının açık olduğundan emin olun, ardından hava aracını çalıştırın. Uzaktan kumanda ve hava aracının bağlı olduğundan emin olun. Uygulama ana ekranına gidin ve Başlat'a dokunarak Çalışma Görünümüne girin. Ekranın sol üst köşesindeki durum çubuğunun yeşil olduğundan emin olun. Aksi takdirde, hava aracı havalanamaz.



- RTK konumlandırması önerilir. RTK sinyallerini alma yöntemini seçmek için uygulamadaki Çalışma Görünümü ögesine gidin, ögesine ve ardından RTK ögesine dokunun.
- İnternet bağlantısı için DJI Hücresel Donanım Kilidi önerilir. Uygulamada, İşlem Görünümüne gidin, ögesine dokunun ve Ağ Tanılama ögesini seçin. Ağ zincirindeki tüm cihazların durumu yeşil görünüyorsa hücresel donanım kilidi ve SIM kart düzenli çalışıyordur.

Manuel Uçuş

Manuel Kalkış/iniş

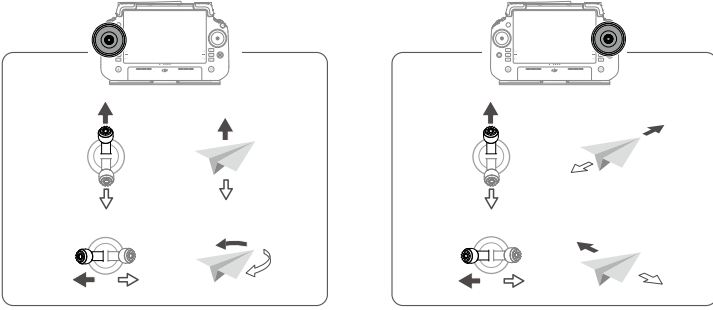


- 1 **Motorları çalıştırma:** Kombinasyon çubuğu komutunu gerçekleştirin ve iki saniye basılı tutun.
- 2 **Kalkış:** Kalkış için sol kumanda çubuğunu (mod 2) yukarı itin.
- 3 **İniş / Motorları durdurma:** Hava aracı inene kadar sol kumanda çubuğunu (mod 2) aşağı itin. Motorları durdurmak için üç saniye basılı tutun.



- Acil bir durumda motoru durdurmak için C1, C2 ve uçuş duraklatma düğmesini aynı anda basılı tutun.

Kumanda Çubuğu (Mod 2)



- Hava aracı otomatik olarak kalkış ve çalışma yapmadan önce arazi planının oluşturulması ve kalkıştan önce bir çalışma modu seçilmesi önerilir. Daha fazla bilgi için Çalışmayı Başlatma bölümüne bakın. Diğer senaryolarda manuel olarak kalkış ve iniş yapın.

Çalışmayı Başlatma

Operasyon Prosedürü

Kullanıcılar, DJI Agras uygulamasını kullanarak çalışma alanında haritalama çalışması gerçekleştirebilir ve uzaktan kumandayı kullanarak çevrimdışı yeniden yapılandırma ile HD harita alabilir ve ardından HD haritada Rota çalışması için bir araziyi planlayabilir. Aşağıdaki açıklamada örnek olarak Artı İmleci, Rota Haritalama ve Rota Çalıştırma gösterilmiştir.



Uzaktan kumandayı ve ardından hava aracını açın. DJI Agras uygulamasında Çalışma Görünümüne girin.



Sol üstteki mod düğmesine dokunun ve görev modu seçim ekranında Haritalama panelindeki Rota Haritalama ögesini seçin.



Sağ ekrandaki  seçeneğine dokunun, Alan Rotası veya Sınır Rotasını seçin ve Çözünürlüğü ayarlayın, ardından  seçeneğine dokunun ve Artı İmlecini seçin.



Artı imleci konumuna bir nokta eklemek için haritayı sürükleyin ve Ekle ögesine dokunun. Kaydetmek için  ögesine dokunun.



Kalkış için Başlat düğmesine dokunun ve kaydıncıyı hareket ettirin. Hava aracı haritalama çalışmasını rota boyunca otomatik olarak gerçekleştirecektir.



Yeniden yapılandırmanın tamamlanmasını bekleyin. İşlemleri gerçekleştirmek için Arazi Planla ögesine dokunun.



Alanı seçin ve Ekle düğmesine dokunun.



 seçeneğine dokunun ve Artı İmlecini seçin. Haritayı sürükleyin ve haritada sınır noktaları eklemek için Ekle düğmesine dokunun.



Nokta türünü Engel veya Püskürtme Yapılmayacak Alan olarak seçin ve haritada engelleri veya püskürtme gerektirmeyen alanları işaretleyin.



Rota parametrelerini ayarlayın,  seçeneğini sürükleyerek rotanın uçuş yönünü ayarlayın ve kaydetmek için  seçeneğine dokunun.



Araziyi kullanmak ve görev parametresini ayarlamak için  ögesine dokunun.



Görevi başlatmak için Başlat düğmesine dokunun.



- Sadece açık alanlarda kalkış yapın ve çalışma ortamına göre uygun bir Bağlantı Rotası ve RTH İrtifası ayarlayın.

- Kumanda çubuğu hafifçe hareket ettirilerek çalışma duraklatılabilir. Hava aracı havada durur ve duraklanan noktayı kaydeder. Sonrasında hava aracı manuel olarak kontrol edilebilir. Devam etmek için çalışmayı tekrar seçin. Hava aracı otomatik olarak duraklanan noktaya döner ve çalışmaya devam eder. Mola noktasına geri dönerken hava aracı güvenliğine dikkat edin.
- Kullanıcılar, çalışma tamamlandıktan sonra hava aracının gerçekleştireceği eylemi uygulamadan ayarlayabilirler.
- Çalışma prosedürleri ve önlemler hakkında daha fazla bilgi için Kullanıcı Kılavuzuna bakın.

Başlangıç Noktasına Dön (BND)

Aşağıdaki durumlarda hava aracı otomatik olarak Kalkış Noktasına döner:

Akıllı BND: Kullanıcı BND düğmesini basılı tuttuğunda

Güvenli BND*: Uzaktan kumanda sinyali kaybolduğunda.

Düşük Batarya Seviyesinde BND*: Hava aracı batarya seviyesi önceden ayarlanmış düşük batarya eşikğine ulaştığında.

Operasyon sonrası dönüş*: Görev tamamlandığında.

RTH sırasında dönüş yolunda bir engel varsa hava aracı takılmamak için etrafından dolaşacak veya yavaşlayarak havada asılı kalacaktır (davranış seçilen operasyon arazisine bağlıdır). Hava aracı BND modundan çıkacak ve havada bekleyerek yeni komut bekleyecektir.

* Kullanıcılar, uygulamadan hava aracının hareketlerini ayarlayabilir. Sadece BND ayarlandığında kullanılabilir.

Bakım

Püskürtme yapılan her günün sonunda hava aracı normal sıcaklığa döndükten sonra hava aracının ve uzaktan kumandanın tüm parçalarını temizleyin. Hava aracını çalışma tamamlandıktan hemen sonra TEMİZLEMİYİN.

1. Püskürtme haznesini temiz veya sabunlu su ile doldurun ve hazne boşalana kadar suyu püskürtücülerden püskürtün veya Sprey Ayarları bölümünden Hortum Temizleme işlevini etkinleştirin. Hazneyi tamamen temizlemek için adımı tekrarlayın.
2. Tıkanıklıkları temizlemek için püskürtme haznesi süzgecini çıkarın.
3. Hava aracı gövdesinin tamamen monte edilmiş ve bataryanın çıkarılmış olduğundan emin olun, böylece doğrudan suyla yıkanabilir. Hava aracının gövdesini temizlemek için suyla dolu bir spre püskürtücü kullanılması ve yumuşak bir fırça veya ıslak bir bezle silinmesi, daha sonra da kuru bir bezle kurulanması önerilir.
4. Motorlarda veya pervanelerde toz veya pestisit sıvısı varsa, kalan su kalıntısını kuru bir bezle temizlemeden önce bunları ıslak bir bezle silin.
5. Uzaktan kumandanın yüzeyini ve ekranını suyu iyice sıklımı temiz bir ıslak bezle silin.
6. Temizlenen hava aracını kuru bir ortamda saklayın.

* Kullanım ve bakım hakkında daha fazla bilgi için Kullanıcı Kılavuzuna bakın.

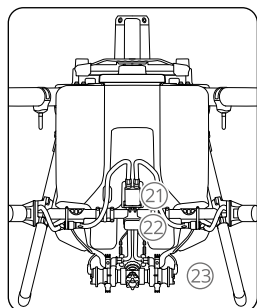
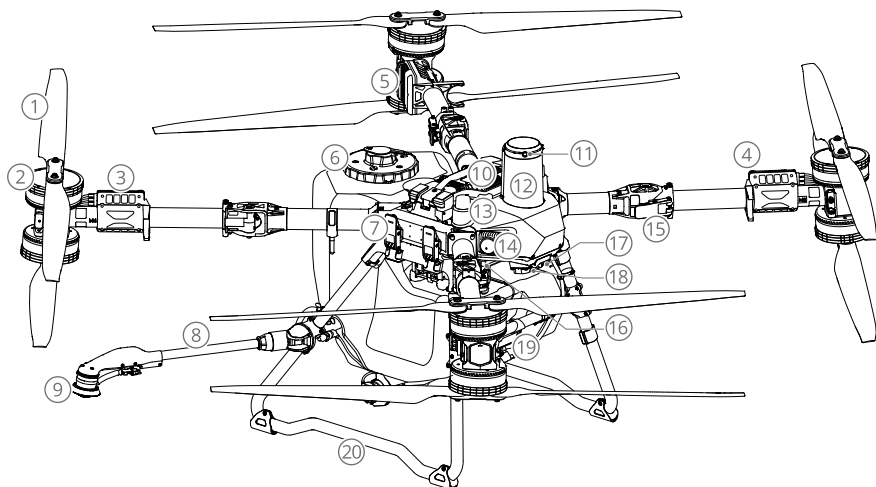
Teknik Özellikler

Hava Aracı (Model: 3WWDZ-U75A)	
Çalışma Frekansı ^[1] ve Verici Gücü (EIRP)	2,4000 - 2,4835 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5,725 - 5,850 GHz: <33 dBm (FCC), <30 dBm (SRRC), <14 dBm (CE)
Çalışma Sıcaklığı	0 °C ile 40 °C (32 °F ile 104 °F) arasında
Radar	
Model	RD241608RFV3.2 (Ön Radar); RD240804FB (Aşağı Yönlü Radar)
Çalışma Frekansı ve Verici Gücü (EIRP)	24,05 - 24,25 GHz: <20 dBm (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
Çalışma Sıcaklığı	0 °C ile 40 °C (32 °F ile 104 °F) arasında
LiDAR (Model: mid360-agras)	
Dalga Boyu	905 nm
Lazer Güvenliği	Sınıf 1
Erişilebilir Emisyon Sınırı (AEL)	128 nJ
Referans Diyaframı	4 mm
Maksimum Lazer Darbe Emisyonu Gücü Within 5 ns	35 W
Uzaktan Kumanda (Model: TKPL2)	
Çalışma Sıcaklığı	-20 ° ile 50 °C (-4 °F ile 122 °F) arasında
O4 Video İletimi	
Çalışma Frekansı ^[1] ve Verici Gücü (EIRP)	2,4000 - 2,4835 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5,725 - 5,850 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <30 dBm (SRRC)
Wi-Fi (802.11 a/b/g/n/ac/ax)	
Çalışma Frekansı ^[1] ve Verici Gücü (EIRP)	2,4000 - 2,4835 GHz: <26 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5,150 - 5,250 GHz: <26 dBm (FCC), <23 dBm (SRRC/CE/MIC) 5,725 - 5,850 GHz: <26 dBm (FCC/SRRC), <14 dBm (CE)
Bluetooth 5.2	
Çalışma Frekansı ve Verici Gücü (EIRP)	2,4000 - 2,4835 GHz: <10 dBm

[1] 5,8 ve 5,1 GHz frekansları bazı ülkelerde yasaktır. Bazı ülkelerde 5,1 GHz frekansının yalnızca iç mekanda kullanılmasına izin verilir.

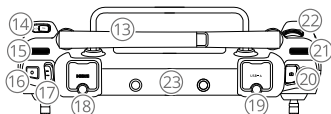
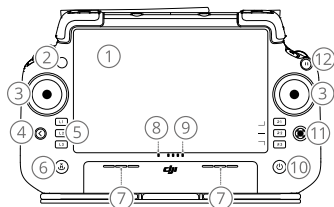
Огляд

Літальний апарат

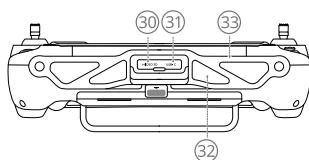
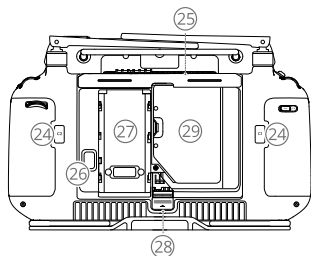


1. Пропелери
2. Двигуни
3. Електронний регулятор швидкості (ESC)
4. Передні індикатори
5. Задні індикатори
6. Резервуар для розпилення
7. Блокування корисного навантаження
8. Розпилювальна насадка
9. Розприскувачі
10. Інтелектуальний бортовий акумулятор
11. Система візуального бачення
12. Передній радар
13. Бортові антени D-RTK™
14. LiDAR
15. Блокування руки
16. Зовнішні антени передачі зображеньOCUSYNC™
17. FPV-камера
18. Низхідний радар
19. Освітлення
20. Шасі
21. Електромагнітний витратомір
22. Задній радар
23. Нагнітальні помпи

Пульт дистанційного керування



1. Сенсорний екран
2. Світлодіодний індикатор стану підключення
3. Ручки керування
4. Кнопка «Назад»
5. Кнопки L1/L2/L3/R1/R2/R3
6. Кнопка «Повернення додому» (RTH)
7. Мікрофон
8. Світлодіодний індикатор стану
9. Світлодіодні індикатори рівня заряду акумулятора
10. Кнопка живлення
11. Кнопка 5D
12. Кнопка «Пауза польоту»
13. Зовнішні антени
14. Налаштовувана кнопка C3
15. Лівий регулятор
16. Кнопка розпилення/розкидання
17. Перемикач режиму польоту
18. Порт HDMI
19. Порт USB-A
20. Кнопка перемикання FPV/Карта
21. Правий регулятор
22. Колісатко прокрутки
23. Внутрішні антени



24. Кнопки C1/C2

25. Задня кришка

26. Кнопка розблокування акумулятора

27. Акумуляторний відсік

28. Кнопка розблокування задньої кришки

29. Відсік для ключа

30. Гніздо для карти microSD

31. Порт USB-C

32. Впускний отвір повітря

33. Кронштейн

Підготування до зльоту



Важливо розуміти основні рекомендації щодо польоту, як для вашого захисту, так і для безпеки людей навколо вас.

Обов'язково прочитайте **заяву про неприйняття відповідальності та інструкції з техніки безпеки**.

Карта контрольних перевірок перед польотом

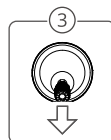
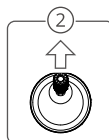
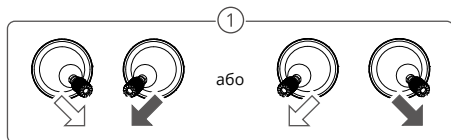
Увімкніть пульт дистанційного керування, відкрийте застосунок DJI Agras, а потім увімкніть живлення літального апарата. Подбайте, щоб пульт дистанційного керування та літальний апарат були підключені. Перейдіть на головний екран застосунку та торкніться «Пуск», щоб увійти в подання «Робота». Переконайтеся, що рядок стану у верхньому лівому куті екрана зелений. Інакше літальний апарат не зможе злетіти.



- Рекомендується позиціонування RTK. У застосунку перейдіть до подання «Робота», торкніться , а потім RTK, щоб вибрати спосіб отримання сигналів RTK.
- Для підключення до мережі Інтернет рекомендується використовувати стільниковий ключ DJI Cellular Dongle. У застосунку перейдіть до подання «Робота», торкніться , а потім виберіть «Перевірка мережі». Якщо стан усіх пристроїв мережі показано зеленим кольором, стільниковий ключ і SIM-карта працюють належним чином.

Ручний політ

Ручні зліт/посадка

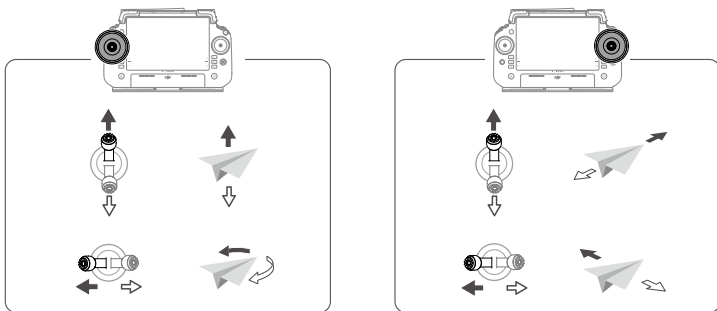


- 1 **Запуск двигунів:** Виконайте комбіновану команду ручок керування й утримуйте їх у такому положенні протягом двох секунд.
- 2 **Зліт:** Зліт: натисніть ліву ручку керування (режим 2) вгору, щоб злетіти.
- 3 **Приземлення / Зупинка двигунів:** Натисніть ліву ручку керування (режим 2) вниз, доки літальний апарат не приземлиться. Утримуйте протягом трьох секунд, щоб вимкнути двигуни.



- Натисніть й утримуйте кнопки C1, C2 та кнопку паузи польоту одночасно, доки мотор не зупиниться, у разі надзвичайної ситуації.

Ручка керування (режим 2)



- Щоб літальний апарат автоматично злітав і виконував роботу, рекомендується створити план для поля й вибрати роботу перед зльотом. Для отримання додаткової інформації див. розділ «Операції запуску». Для інших сценаріїв злітайте та приземляйтеся вручну.

Операції запуску

Порядок роботи

Користувачі можуть виконувати операції картування в операційній зоні за допомогою застосунку DJI Agras і створювати карту високої роздільної здатності завдяки автономній реконструкції за допомогою пульта дистанційного керування, а потім задавати поле для роботи на мапі високої роздільної здатності для «Роботи на маршруті». У наступному описі використовуються «Приціл», «Картування маршруту» та «Робота на маршруті» як приклади.

Увімкніть пульт дистанційного керування, а потім літальний апарат. Увійдіть до подання «Робота» в застосунку DJI Agras.

Торкніться кнопки налаштування режиму в лівому верхньому куті та виберіть пункт «Картування маршруту» на панелі «Картування» на екрані вибору режиму завдання.

Торкніться праворуч, виберіть «Маршрут зони» або «Межовий маршрут» і встановіть роздільну здатність, потім торкніться та виберіть «Приціл».

Перетягніть карту та торкніться «Додати», щоб додати точку там, куди наведено приціл. Торкніться , щоб зберегти.

Торкніться «Почати» та перемістіть повзунок на зліт. Літальний апарат автоматично виконуватиме картування вздовж маршруту.

Зачекайте завершення реконструкції. Торкніться «Поля», щоб виконати завдання.

Виберіть поле та торкніться «Додати».

Торкніться та виберіть «Приціл». Перетягніть карту та торкніться «Додати», щоб додати граничні точки на карті.

Виберіть тип точки як Перешкода або Зона без обприскування та позначте перешкоди або зони, які не потребують обприскування, на карті.

Встановіть параметри маршруту, перетягніть ; щоб скоригувати напрямок польоту за маршрутом, і натисніть щоб зберегти дані.

Торкніться , щоб використати поле та встановити параметри завдання.

Торкніться «Почати», щоб розпочати завдання.



- Злітайте лише у відкритих зонах і встановлюйте належні «Повернення на маршрут» та «Висоту RTN» відповідно до робочого середовища.

- Роботу можна призупинити, злегка перемістивши ручку керування. Літальний апарат зависне в повітрі й запище контрольну точку. Після цього літальним апаратом можна керувати вручну. Виберіть роботу ще раз, щоб продовжити. Літальний апарат автоматично повернеться до контрольної точки та відновить роботу. Приділіть увагу безпеці літального апарата, повертаючись до контрольної точки.
- Користувачі можуть встановити в застосунку дію, яку буде виконувати літальний апарат після завершення роботи.
- Зверніться до Посібника користувача для отримання додаткової інформації про процедури експлуатації та запобіжні заходи.

Повернення додому (RTH)

Літальний апарат автоматично повертатиметься до домашньої точки в таких ситуаціях:

Інтелектуальне RTH: Користувач натискає та утримує кнопку RTH.

Безпечне RTH*: Сигнал пульта дистанційного керування втрачено.

RTH за низького рівня заряду акумулятора*: Рівень заряду акумулятора літального апарата досягає встановленого порогу низького заряду.

Повернення після роботи*: Завдання виконано.

Якщо на шляху повернення під час RTH є перешкода, літальний апарат оминє її або зменшить швидкість до зависання (поведінка залежить від обраного для роботи рельєфу). Літальний апарат виходить з RTH і чекає подальших команд після зависання.

* Користувачі можуть налаштувати дію літального апарату в застосунку. Доступно лише якщо встановлено RTH.

Технічне обслуговування

Очищуйте всі частини літального апарата та пульта дистанційного керування наприкінці кожного дня розприскування після того, як його температура прийде в норму. НЕ очищуйте літальний апарат відразу після завершення роботи.

1. Заповніть бак для розпилення чистою або мильною водою і розпилюйте воду через розпилювачі, поки бак не спорожніє, або увімкніть функцію «Очищення шлангів» у налаштуваннях розпилення. Повторіть крок, щоб повністю очистити бак.
2. Зніміть фільтр бака для розпилення, щоб очистити та усунути будь-які засмічення.
3. Переконайтеся, що конструкцію літального апарата повністю з'єднано, а акумулятор знято, щоб апарат можна було помити безпосередньо водою. Для очищення корпусу літального апарата рекомендується використовувати розпилювальну мийку, наповнену водою, і протерти його м'якою щіткою або вологою тканиною, перш ніж видалити залишки води сухою тканиною.
4. Якщо на моторах чи пропелерах є пил або пестицидна рідина, протріть їх вологою ганчіркою, перш ніж видалити залишки води сухою ганчіркою.
5. Протріть поверхню та екран пульта дистанційного керування чистою вологою тканиною, з якої було віджато воду.
6. Зберігайте очищені літальні апарати в сухому місці.

* Зверніться до Посібника користувача для отримання додаткової інформації про використання та обслуговування.

Характеристики

Літальний апарат (Модель: 3WWDZ-U75A)	
Робоча частота та потужність передавача (EIRP)	2,4000-2,4835 ГГц: <33 дБм (FCC), <20 дБм (SRRC/CE/MIC)
Робоча температура	від 0 °C до 40 °C (від 32 °F до 104 °F)
Радар	
Модель	RD241608RFV3.2 (Передній радар); RD240804FB (Низхідний радар)
Робоча частота та потужність передавача (EIRP)	24,05-24,25 ГГц: <20 дБм (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
Робоча температура	від 0 °C до 40 °C (від 32 °F до 104 °F)
LiDAR (Модель: mid360-agras)	
Довжина хвилі	905 nm
Лазерна безпека	Class 1
Доступний ліміт випромінювання (AEL)	128 nJ
Референційна апертура	4 mm
Максимальна потужність лазерного імпульсу протягом 5 нс	35 W
Пульт дистанційного керування (Модель: TKPL2)	
Робоча температура	від -20 °C до 50 °C (від -4 °F до 122 °F)
O4 Передавання відео	
Робоча частота та потужність передавача (EIRP)	2,4000-2,4835 ГГц: <33 дБм (FCC), <20 дБм (SRRC/CE/MIC)
Wi-Fi (802.11 a/b/g/n/ac/ax)	
Робоча частота та потужність передавача (EIRP)	2,4000-2,4835 ГГц: <26 дБм (FCC), <20 дБм (SRRC/CE/MIC)
Bluetooth 5.2	
Робоча частота та потужність передавача (EIRP)	2,4000-2,4835 ГГц: <10 дБм

78

