

DJI FLYCART 30

Quick Start Guide

快速入门指南

快速入門指南

クイックスタートガイド

퀵 스타트 가이드

Kurzanleitung

Guía de inicio rápido

Guide de démarrage rapide

Guida di avvio rapido

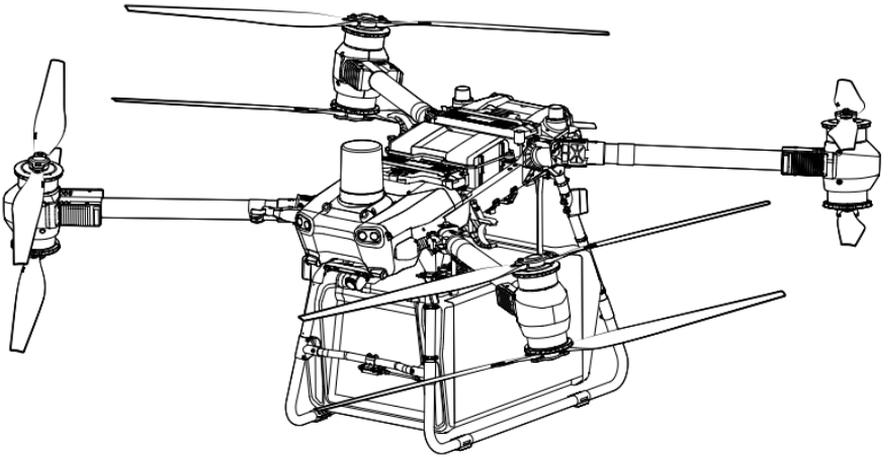
Snelstartgids

Guia de início rápido

Guia de Início Rápido

Краткое руководство пользователя

v1.0



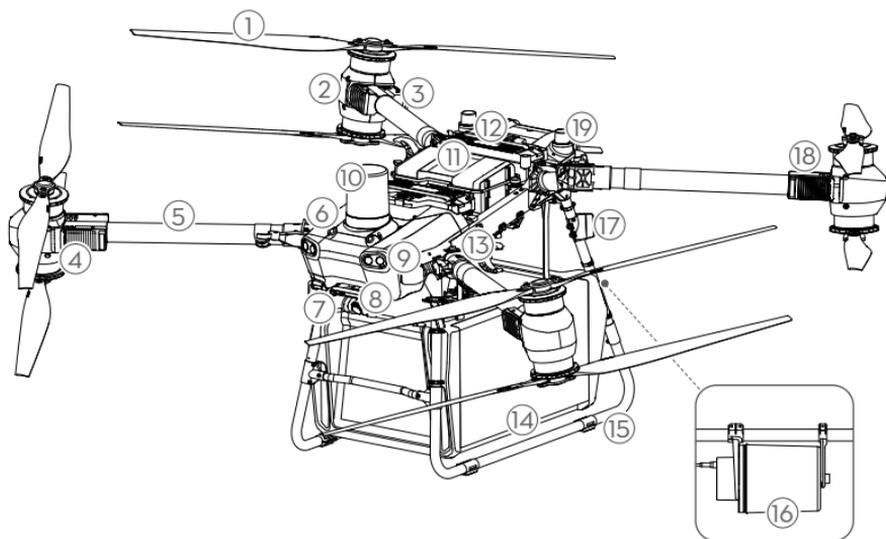
Contents

EN	Quick Start Guide	2
CHS	快速入门指南	10
CHT	快速入門指南	18
JP	クイックスタートガイド	26
KR	퀵 스타트 가이드	34
DE	Kurzanleitung	42
ES	Guía de inicio rápido	50
FR	Guide de démarrage rapide	58
IT	Guida di avvio rapido	66
NL	Snelstartgids	75
PT	Guia de início rápido	83
PT-BR	Guia de Início Rápido	92
RU	Краткое руководство пользователя	101

Aircraft

The DJI FLYCART™ 30 aircraft has a tilt truss structure. It is equipped with a forward and rear phased array radar system and a forward and downward binocular vision system to ensure flight safety. Boasting an HD FPV camera with a tiltable gimbal, the aircraft can generate flight routes precisely. The Co-Axis Dual-Prop aircraft frame and the dual battery systems allow for safe, long-duration flights. The aircraft also has an onboard parachute to protect the aircraft and cargo in an emergency. The Cargo System has a maximum storage capacity of 70 L. The optional Winch System enables aerial cargo loading and unloading in harsh environments where the aircraft cannot land. The maximum payload of the aircraft is 30 kg in dual battery mode.

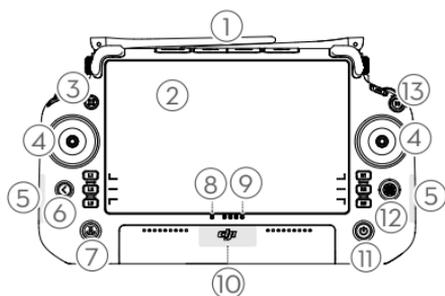
EN



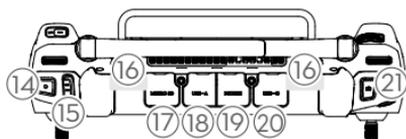
- | | | |
|-------------------------------------|--------------------------------|--------------------------------|
| 1. Propellers | 8. FPV Gimbal Camera | 16. Rear Phased Array Radar |
| 2. Motors | 9. Spotlights | 17. Video Transmitter Antennas |
| 3. Electronic Speed Controller | 10. Forward Phased Array Radar | 18. Rear LEDs |
| 4. Front LEDs | 11. Parachute | 19. GNSS Antennas |
| 5. Frame Arms | 12. Intelligent Flight Battery | |
| 6. Forward Binocular Vision System | 13. Weight Sensors | |
| 7. Downward Binocular Vision System | 14. Cargo Box | |
| | 15. Landing Gear | |

Remote Controller

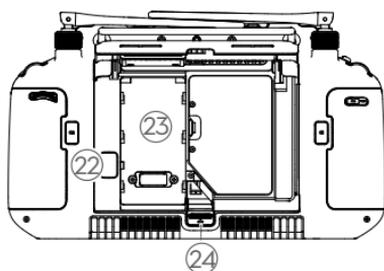
The DJI RC Plus remote controller features O3 video transmission and can transmit an HD live view from the camera of the aircraft to the touchscreen display. The remote controller is equipped with a wide range of functional buttons as well as customizable buttons, which can easily control the aircraft and operate the gimbal camera. The built-in 7.02-inch high-bright screen boasts a resolution of 1920×1200 pixels. The Android operating system comes with a variety of functions, such as GNSS, Wi-Fi, and Bluetooth. The remote controller has a maximum operating time of 3 hours and 18 minutes with the internal battery and up to 6 hours when used with an external WB37 intelligent battery.



1. External Antennas
2. Touchscreen
3. Aircraft Authority Button
4. Control Sticks
5. Internal Wi-Fi Antennas
6. Back/Function Button
7. Return to Home (RTH) Button
8. Status LEDs
9. Battery Level LEDs
10. Internal GNSS Antennas
11. Power Button
12. 5D Button
13. Flight Pause Button



14. Reserved Button
15. Flight Mode Switch
16. Internal Antennas
17. microSD Card Slot
18. USB-A Port
19. HDMI Port
20. USB-C Port
21. Reserved Button



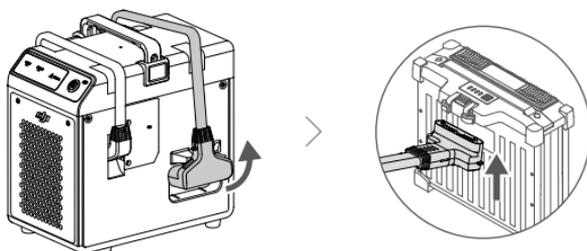
22. Battery Release Button
23. Battery Compartment
24. Rear Cover Release Button

Using FlyCart 30

1. Charging

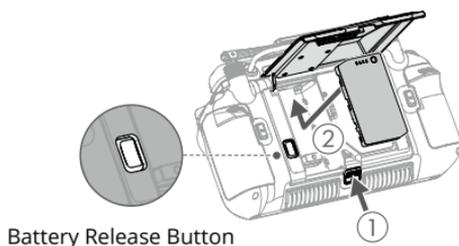
Charging the DB2000 Intelligent Flight Battery

Use the C8000 Intelligent Battery Station to charge the DB2000 Intelligent Flight Battery. The C8000 Intelligent Battery Station needs to be activated before being used for the first time, and the DB2000 Intelligent Flight Battery needs to be activated using the C8000 Intelligent Battery Station.

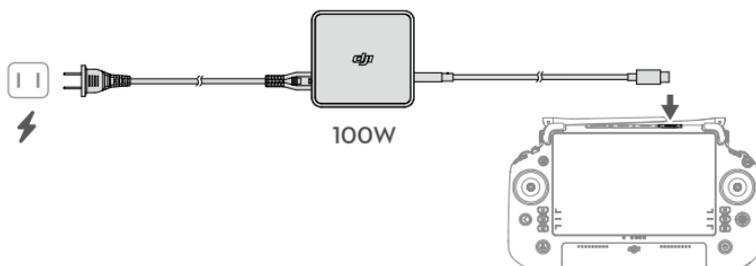


Charging the Remote Controller

- a. Mounting the WB37 Intelligent Battery: push the rear cover release button to open the rear cover ①. Insert the WB37 battery into the battery compartment and push forward until it clicks firmly in place ②. To remove the WB37 battery, press and hold the battery release button and push the battery downward.



- b. Use the DJI 100 W USB-C Power Adapter to charge the remote controller. The internal battery of the remote controller must be charged to activate it before using for the first time. The battery level LEDs will flash to indicate the internal battery is activated and charging has started.



- The remote controller cannot be powered on before activating the internal battery.

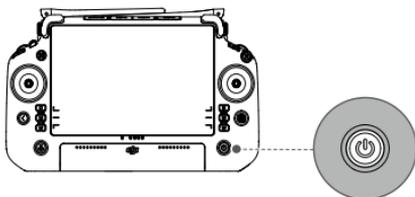
2. Preparing the Remote Controller

Checking the Battery Levels

Press once on the power button to check the battery level of the internal battery when powered off.

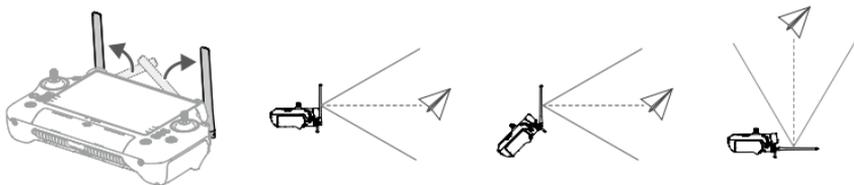
Power On/Off

Press once, then press and hold the power button to power the remote controller on/off. The remote controller needs to be activated before using for the first time. Follow the prompts to activate.



Adjusting the Antennas

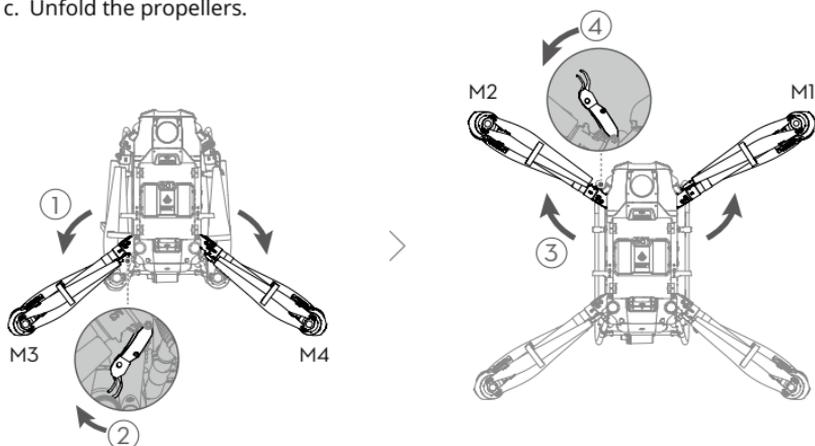
Unfold and adjust the antennas. The signal strength of the remote controller is affected by the position of the antennas.

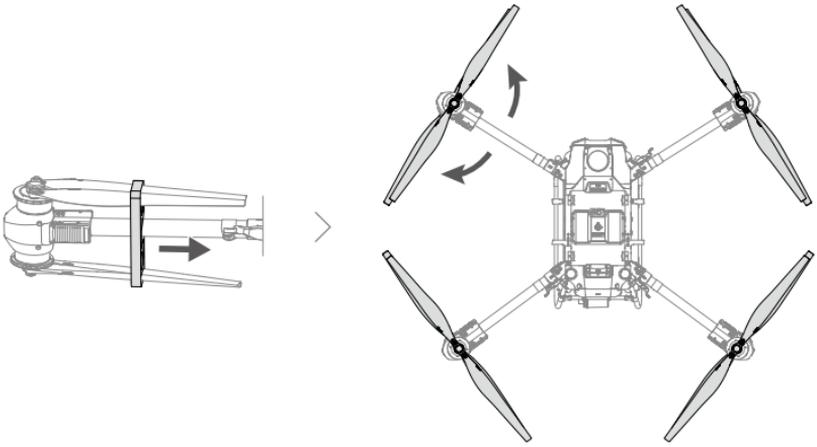


3. Preparing the Aircraft

Unfolding the Aircraft

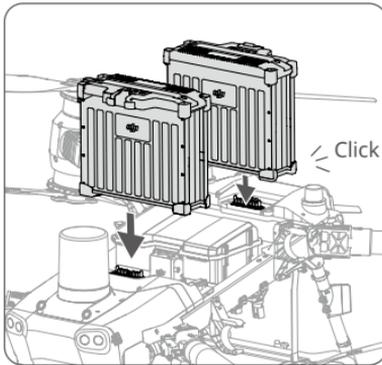
- Move the propeller holder away from the frame arms. Unfold the M3 and M4 frame arms ① ② before unfolding the M1 and M2 frame arms ③ ④. Lock the arm lock for each of the frame arms.
- Remove the propeller holder.
- Unfold the propellers.





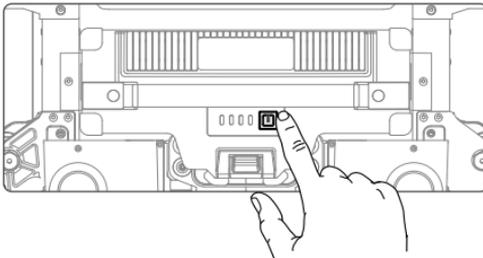
Installing the Intelligent Flight Battery

Install the two batteries as shown in the diagram. Press down the battery until you hear two clicks.



Checking the battery level: press the power button once.

Power on/off: press once, then press and hold the power button.



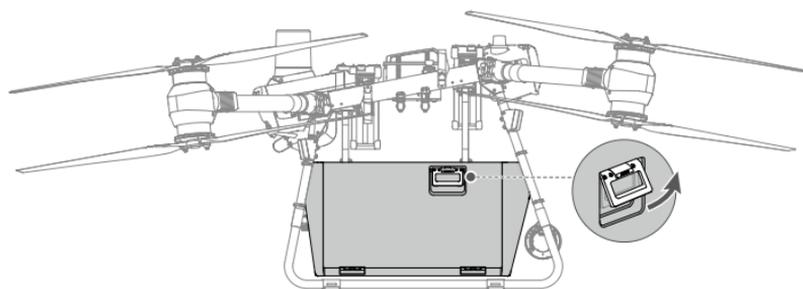
Activating the Aircraft

Power on the aircraft and remote controller, launch DJI PILOT™ 2 and follow the on-screen instructions to activate the aircraft.



Using the Cargo Box

Open the cargo box and place the cargo inside.



- Make sure the battery is mounted firmly. Make sure the battery is powered off during installation.
- To remove the battery, press the battery buckle and lift the battery.
- To fold the frame arms, fold the M1 and M2 frame arms before M3 and M4.

4. Getting Ready for Takeoff

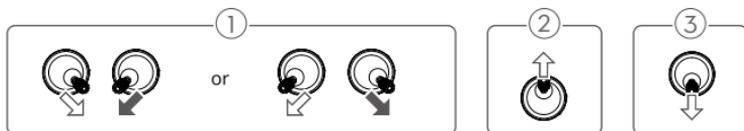
- Place the aircraft on an open, flat ground with the rear of the aircraft facing toward you.
- Make sure that the propellers are securely mounted, there are no foreign objects in or on the motors and propellers, the propeller blades and arms are unfolded, and the arm locks are firmly fastened.
- Make sure the Intelligent Flight Battery is mounted firmly.
- Power on the remote controller and aircraft, then launch DJI Pilot 2. Enter Camera View. Make sure the GNSS signal is strong and the app displays Ready to GO (GNSS) or Ready to GO (RTK). Otherwise, the aircraft cannot takeoff.



- RTK positioning is recommended. In the app, go to Camera View, and tap RTK to select a method for receiving RTK signals.

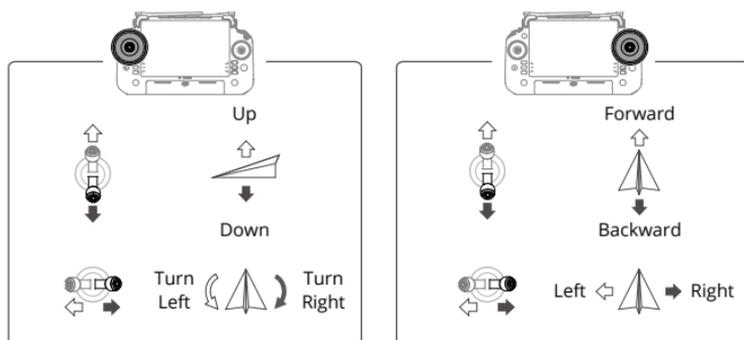
5. Manual Flight

Manual Takeoff/Landing



- ① Start/stop 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: push the left control stick (mode 2) down until the aircraft lands. Release the left control stick once the motors have stopped.

Control Stick Mode



The default control stick mode is Mode 2. The left control stick controls the altitude and heading of the aircraft, while the right control stick controls the forward, backward, and sideward movements.



- Stay away from spinning propellers and motors to avoid injury during takeoff or landing.
- Make sure to use the remote controller to control the aircraft before the motor stops.
- DO NOT stop the motors mid-flight. Otherwise it will cause the aircraft to crash. The motors should only be stopped mid-flight in an emergency situation such as if the aircraft is involved in a collision.
- Make sure to power off the aircraft before powering off the remote controller after landing.

6. Flight Route

Users can use DJI Pilot 2 to add points to generate a flight route, and the aircraft will fly automatically according to the route. Flight Route makes the delivery process simple and more efficient.

- a. Power on the remote controller and aircraft, and enter Camera View in DJI Pilot 2.
- b. Select Flight Route > Create a Route > Live Mission Recording.
- c. Manually control the aircraft, and add points during flight to record a route.
- d. Select Flight Route again, and select a flight route.

- e. Press the Start button to begin the flight route.
- f. Go through the Preflight Check, and tap Upload Route to begin.
- g. The aircraft will fly to the destination and land according to the flight task.



- Only takeoff in an open area and set an appropriate RTH Altitude according to the operating environment.
- Press the Flight Pause button or tap the stop icon on the app to stop the flight task. The aircraft will hover and record the breakpoint. After which, the aircraft can be controlled manually. Select the flight task again to continue. The aircraft will return to the breakpoint automatically and resume the flight task. Pay attention to aircraft safety when returning to a breakpoint.

Specifications

• Aircraft (Model: E2MTR-30A)

Operating Frequency	2.4000-2.4835 GHz, 5.725-5.850 GHz*
Transmitter Power (EIRP)	2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5.8 GHz: <33 dBm (FCC), <23 dBm (SRRC), <14 dBm (CE)
RTK/GNSS Operating Frequency	RTK:GPS L1/L2, GLONASS F1/F2, BeiDou B1I/B2I/B3I, Galileo E1/E5b, QZSS L1/L2 GNSS:GPS L1, GLONASS F1, BeiDou B1I, Galileo E1, QZSS L1
Operating Temperature	-20° to 45° C (-4° to 113° F)

• Forward Phased Array Radar (Model: RD241608RF)

Operating Frequency	24.05-24.25 GHz (NCC/FCC/MIC/KC/CE)
Power Consumption	23 W
Transmitter Power (EIRP)	<20 dBm (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
Operating Voltage	DC 15 V
Operating Temperature	-20° to 45° C (-4° to 113° F)

• Rear Phased Array Radar (Model: RD241608RB)

Operating Frequency	24.05-24.25 GHz (NCC/FCC/MIC/KC/CE)
Power Consumption	18 W
Transmitter Power (EIRP)	<20 dBm (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
Operating Voltage	DC 15 V
Operating Temperature	-20° to 45° C (-4° to 113° F)

• Remote Controller (Model: RM700B)

Internal Battery	Li-ion (6500 mAh @ 7.2 V)
------------------	---------------------------

O3 Transmission

Operating Frequency	2.4000-2.4835 GHz, 5.725-5.850 GHz
Transmitter Power (EIRP)	2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.8 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <23 dBm (SRRC)

Wi-Fi

Protocol	Wi-Fi 6
Operating Frequency	2.4000-2.4835 GHz, 5.150-5.250 GHz, 5.725-5.850 GHz

Bluetooth

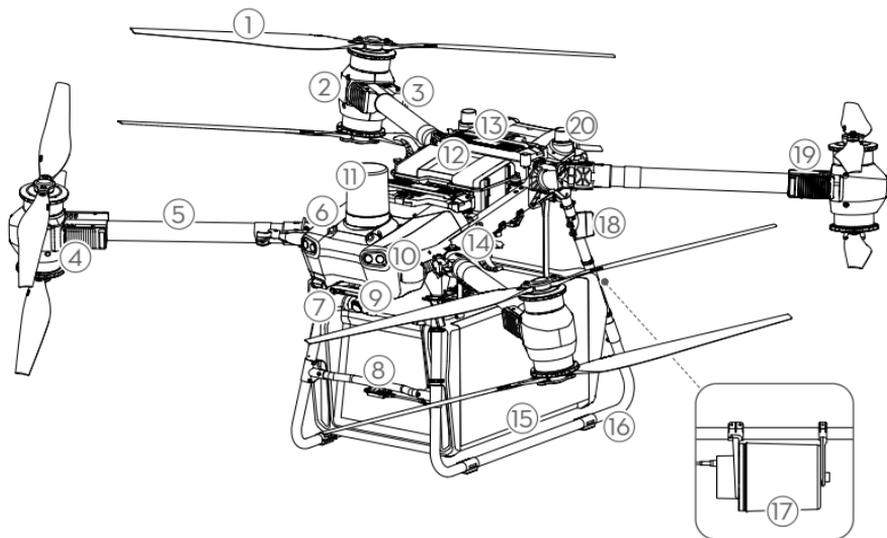
Protocol	Bluetooth 5.1
Operating Frequency	2.4000-2.4835 GHz
Transmitter Power (EIRP)	<10 dBm

* 5.8 GHz is unavailable in some countries due to local regulations.

认识飞行器

DJI FLYCART™ 30（以下简称“FC30”）运载机采用倾斜式桁架机身及可折叠机臂，配备上、下双目视觉系统以及前、后有源相控阵雷达，保障飞行运输安全。可俯仰调节云台相机可帮助用户实时监控，精准规划飞行路线；共轴双桨电机和双电池系统使续航和安全得到双重保障；标配降落伞系统，可在紧急情况下开伞保护飞行器和货物；大尺寸货箱可以容纳标准 1 号纸箱，满足日常运载需要。支持选配空吊系统，实现飞行器吊装，满足更多使用场景需求。双电池模式下，FC30 最大净载荷为 30 kg。

CHS

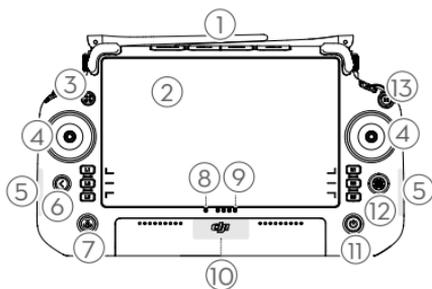


- | | | |
|------------|--------------------|--------------|
| 1. 螺旋桨 | 8. DJI Cellular 模块 | 15. 货箱 |
| 2. 电机 | 9. 云台相机 | 16. 起落架 |
| 3. 电调 | 10. 探照灯 | 17. 后相控阵数字雷达 |
| 4. 机头指示灯 | 11. 前相控阵数字雷达 | 18. 图传天线 |
| 5. 机臂 | 12. 降落伞 | 19. 机尾指示灯 |
| 6. 上双目视觉系统 | 13. 智能飞行电池 | 20. GNSS 天线 |
| 7. 下双目视觉系统 | 14. 称重传感器 | |

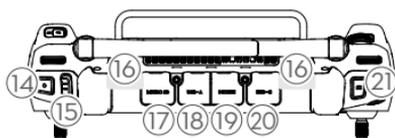
认识遥控器

DJI RC Plus 智能遥控器（以下简称“遥控器”）采用 O3 图传技术，可稳定传输高清流畅画面，机身功能按键可便捷完成飞行器飞行作业及相机操作。

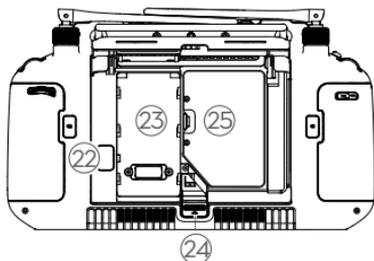
遥控器集成 7.02 英寸分辨率 1920×1200 高亮触摸屏，采用 Android 系统，具备卫星定位、Wi-Fi 和蓝牙等功能。内置电池最长工作时间约为 3 小时 18 分钟；加装外置 WB37 智能电池工作时间可提升至约 6 小时。



1. 外置天线
2. 触摸显示屏
3. 飞行控制权按钮
4. 摇杆
5. 内置 Wi-Fi 天线
6. 返回按钮 / 系统功能按钮
7. 智能返航按钮
8. 状态指示灯
9. 电量指示灯
10. 内置 GNSS 天线
11. 电源按钮
12. 五维按钮
13. 急停按钮



14. 预留按钮
15. 飞行档位切换开关
16. 内置天线
17. microSD 卡槽
18. USB-A 接口
19. HDMI 接口
20. USB-C 接口
21. 预留按钮



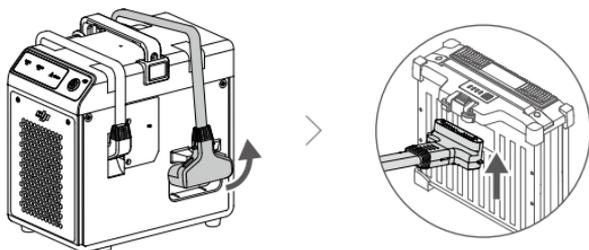
22. 电池解锁按钮
23. 电池仓
24. 后盖开启按钮
25. 网卡仓

使用 FC30

1. 充电

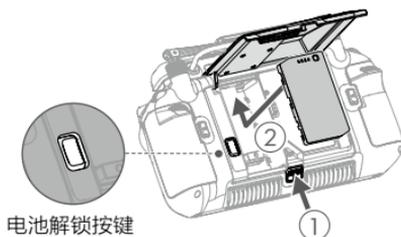
DB2000 智能飞行电池充电

DB2000 智能飞行电池需使用 C8000 智能充电管家充电。首次使用，请首先激活智能充电管家，再通过智能充电管家激活智能飞行电池及充电。



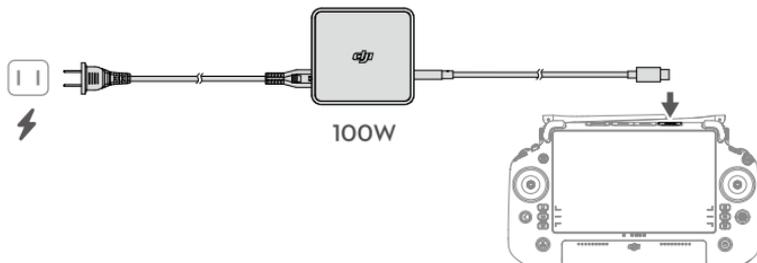
遥控器充电

- a. 安装 WB37 电池：按压后盖开启按键 ①，打开后盖。将 WB37 电池放入电池仓并向前推到底，直到听见“咔”一声代表安装到位 ②。如需取出电池，按压电池解锁按键后取出。



电池解锁按键

- b. 通过 100W 桌面充电器给遥控器充电。首次使用遥控器必须通过充电激活内置电池。电量指示灯开始闪烁表示内置电池已激活，随即开始充电。

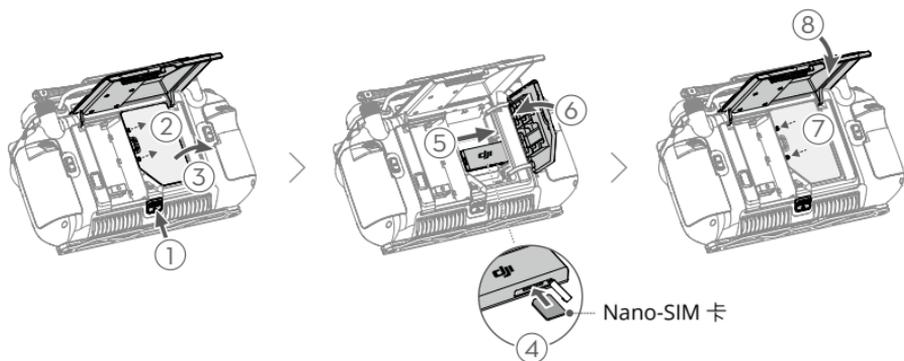


- 遥控器内置电池未充电激活时将无法开机。

2. 准备遥控器

安装 DJI Cellular 模块及 Nano-SIM 卡

- a. 按压后盖开启按键 ①，打开后盖，移除螺丝 ② 并打开网卡仓盖 ③。
- b. 在 DJI Cellular 模块中装入 Nano-SIM 卡 ④（出厂时已默认安装），然后将 DJI Cellular 模块接入仓内 USB-C 插头 ⑤，并盖上网卡仓盖 ⑥。
- c. 拧紧网卡仓盖螺丝 ⑦，确保安装稳固，合上后盖 ⑧。

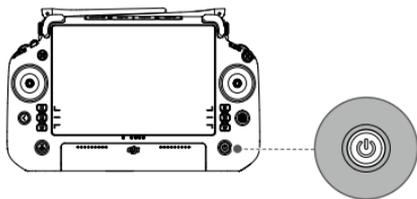


检查电量

关机时短按一次电源按键可查看内置电池电量。

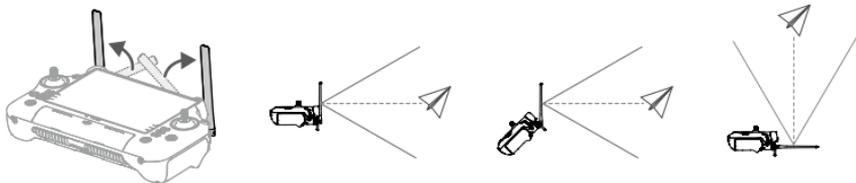
开 / 关机

短按一次、再长按电源按键可开启 / 关闭遥控器。首次开启遥控器后需根据界面提示激活遥控器。



调整天线

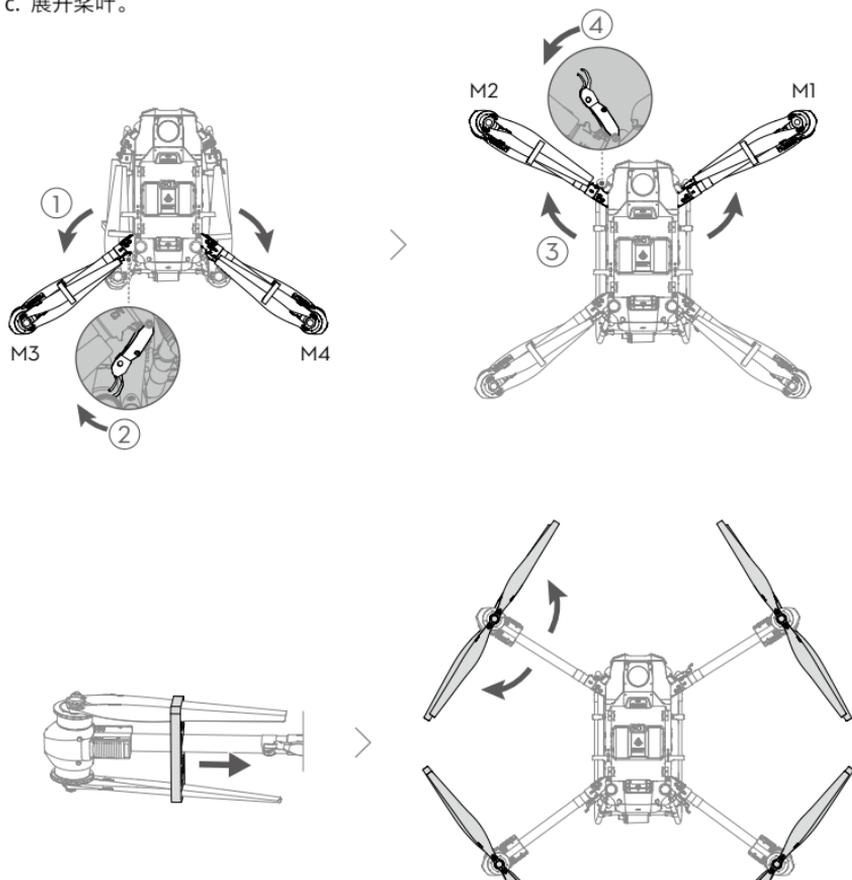
展开遥控器天线并调整到合适位置，不同的天线位置接收到的信号强度不同。



3. 准备飞行器

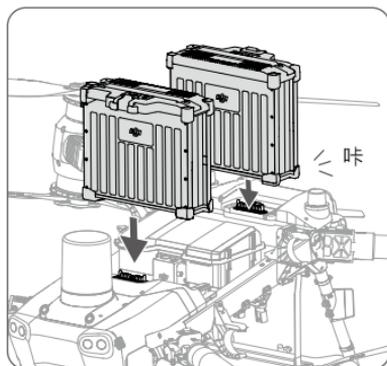
展开飞行器

- 首先使桨托与机臂分离，展开后机臂 M3 和 M4 ①，锁紧两侧机臂卡扣 ②。然后按照同样的方式展开前机臂 M1 和 M2 并锁紧 ③④。
- 移除桨托。
- 展开桨叶。



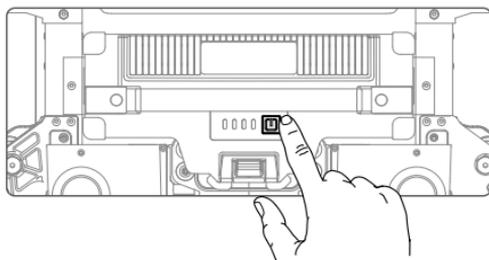
安装智能飞行电池

根据图示安装两块电池。务必用力下压电池直至听到两段“咔”的声音，确保安装到位。



检查电量：短按一次电池电源按键。

开 / 关机：短按一次电池电源按键，再长按 2 秒。



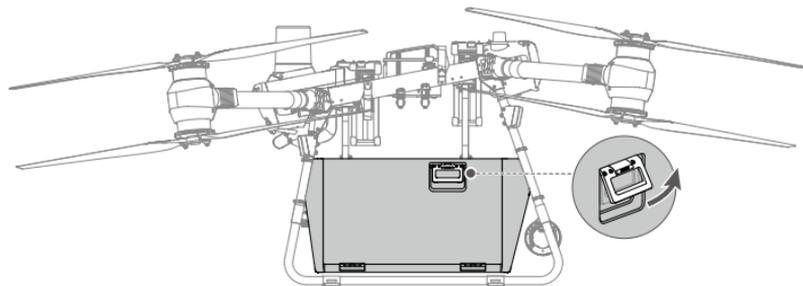
激活飞行器

开启遥控器与飞行器，运行 DJI PILOT™ 2，根据提示激活飞行器。



装载货物

打开货箱，装载货物。



- 务必确保电池安装到位。插拔电池时务必确保电池电源关闭。
- 如需取出电池，按住电池的固定卡扣，然后向上拔出电池。
- 如需折叠机臂，请按顺序先折叠机臂 M1 和 M2，再折叠机臂 M3 和 M4，否则可能损坏机臂。

4. 准备飞行

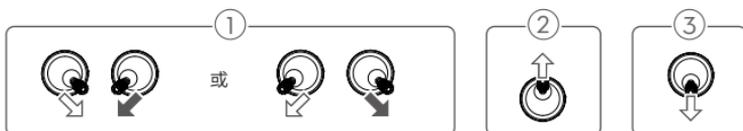
- a. 将飞行器放置于户外平整开阔地带，用户面朝机尾。
- b. 确保螺旋桨安装紧固，电机和螺旋桨清洁无异物，桨叶和机臂完全展开，机臂卡扣已扣紧。
- c. 确保智能飞行电池安装到位。

- d. 开启遥控器，运行 DJI Pilot 2 App，然后开启飞行器。在 App 主界面点击“开始”进入作业界面，确保飞行器 GNSS 信号良好，界面上方飞行状态提示栏显示“起飞准备完毕(卫星定位)”或“起飞准备完毕 (RTK)”，否则飞行器将无法起飞。

 推荐使用 RTK 定位。进入相机界面，点击 RTK，选择 RTK 信号源。

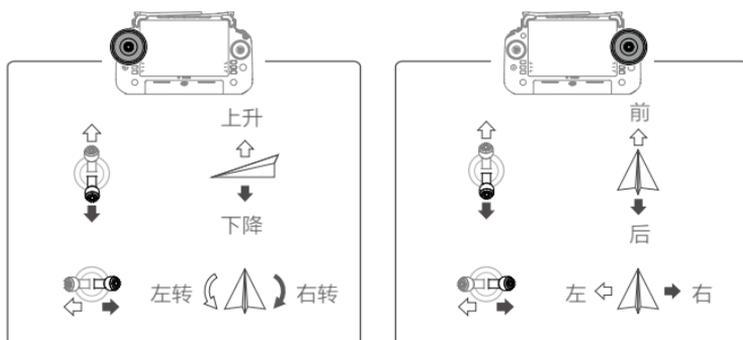
5. 手动飞行

手动起飞 / 降落



- ① 启动 / 停止电机：执行摇杆动作并保持 2 秒。
- ② 起飞：向上推动油门杆（美国手为左摇杆）飞行器起飞。
- ③ 降落：向下拉动油门杆（美国手为左摇杆）至飞行器落地，在最低位置保持直至电机停止。

摇杆模式



遥控器出厂默认摇杆模式为“美国手”。飞行过程中，可使用左摇杆控制飞行高度与方向，右摇杆控制飞行器的前进、后退以及左右飞行方向。

-  高速旋转的螺旋桨具有危险性，使用时应与飞行器保持安全距离并使飞行器远离人群、动物或其他障碍物。
- 飞行器电机未停止前务必保持遥控器在手并确保飞行器完全在控制之中。
 - 在飞行过程中，切勿停止电机，否则飞行器将会坠毁。除非发生特殊情况（如飞行器可能撞向人群），需要紧急停止电机以最大程度减少伤害。
 - 降落后请先断开飞行器电源，再关闭遥控器。

6. 航线飞行

用户可使用 DJI Pilot 2 手动打点录制航线，然后执行航线任务。航线任务可通过飞行规划功能设定航线，实现飞行器自动作业，简化工作流程并提升工作效率。

- a. 开启遥控器及飞行器，进入 DJI Pilot 2 作业界面。
- b. 在左侧面板选择航线，依次选择创建航线 > 在线任务录制。

- c. 手动操控飞行器，在飞行过程中进行打点，录制航线。
- d. 再次点击航线面板，选择所录制的航线，进入飞行界面。
- e. 点击屏幕左侧的执行按钮，执行航线任务。
- f. 进入飞前检查页面，检查飞行器状态及作业设置，上传航线至飞行器，飞行器将自动起飞并执行航线作业。
- g. 飞行器根据航线飞至目标点并降落，此时可取下货物。



- 确保起飞点附近开阔，并根据作业环境设置合适的起飞高度。
- 执行作业过程中，用户可短按急停按键或在 App 上点击暂停按钮暂停作业。飞行器将原地悬停，并记录断点，此时用户可自由操控飞行器。之后，用户可重新调用作业，飞行器将自动飞回断点继续执行作业。飞回断点过程中，务必注意飞行安全。

规格参数

• 飞行器（型号：E2MTR-30A）

工作频率	2.4000-2.4835 GHz; 5.725-5.850 GHz*
发射功率（EIRP）	2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5.8 GHz: <33 dBm (FCC), <23 dBm (SRRC), <14 dBm (CE)
RTK/GNSS 使用频段	RTK: GPS L1/L2, GLONASS F1/F2, BeiDou B1I/B2I/B3I, Galileo E1/E5b, QZSS L1/L2 GNSS: GPS L1, GLONASS F1, BeiDou B1I, Galileo E1, QZSS L1
工作环境温度	-20°C 至 45°C

• 前相控阵数字雷达（型号：RD241608RF）

工作频率	24.05-24.25 GHz (NCC/FCC/MIC/KC/CE)
工作功耗	23 W
等效全向辐射功率（EIRP）	<20 dBm (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
工作电压	DC 15 V
工作环境温度	-20°C 至 45°C

• 后相控阵数字雷达（型号：RD241608RB）

工作频率	24.05-24.25 GHz (NCC/FCC/MIC/KC/CE)
工作功耗	18 W
等效全向辐射功率（EIRP）	<20 dBm (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
工作电压	DC 15 V
工作环境温度	-20°C 至 45°C

• 遥控器（型号：RM700B）

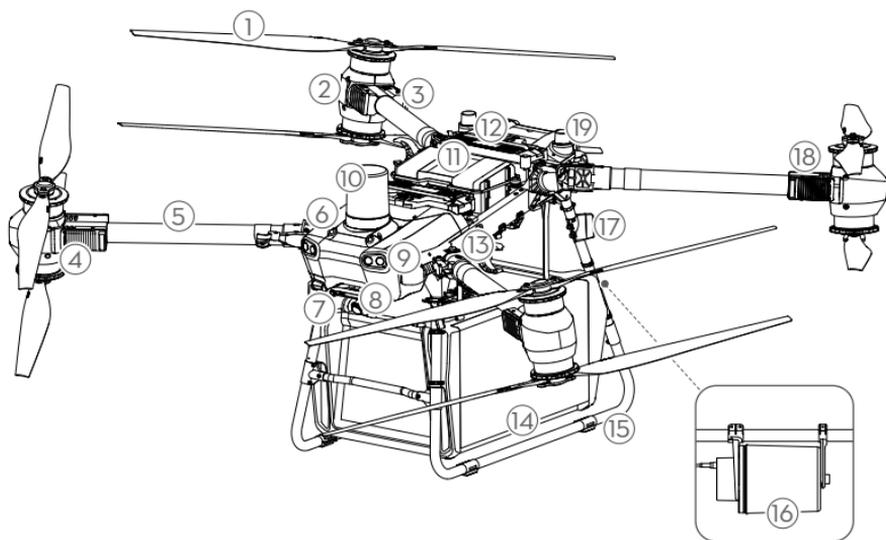
内置电池	Li-ion (6500 mAh@7.2 V)
O3 图传	
工作频率	2.4000-2.4835 GHz; 5.725-5.850 GHz
发射功率（EIRP）	2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.8 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <23 dBm (SRRC)
Wi-Fi	
协议	Wi-Fi 6
工作频率	2.4000-2.4835 GHz; 5.150-5.250 GHz; 5.725-5.850 GHz
蓝牙	
协议	蓝牙 5.1
工作频率	2.4000-2.4835 GHz
发射功率（EIRP）	<10 dBm

* 部分国家或地区不支持 5.8 GHz 频段，详情请查阅当地飞行法律法规。

認識飛行器

DJI FLYCART™ 30 (以下簡稱「FC30」) 運載機採用傾斜式桁架機身及可折疊機臂，同時配備上下雙目視覺系統以及前、後主動相位陣列雷達，可確保運輸安全。可調節俯仰角度的雲台相機可幫助使用者即時進行監控，以精準規劃飛行路線；共軸雙槳馬達和雙電池系統可提供續航與安全的雙重保障；標準配備的降落傘系統可在遇到緊急情況時，張傘讓飛行器和貨物安全降落；大尺寸貨箱可以容納標準 1 號紙箱，滿足日常運載需要。支援選配空吊系統來實現飛行器吊掛裝載，滿足更多使用場景的需求。在雙電池模式下，FC30 最大淨載荷為 30 kg。

CHT

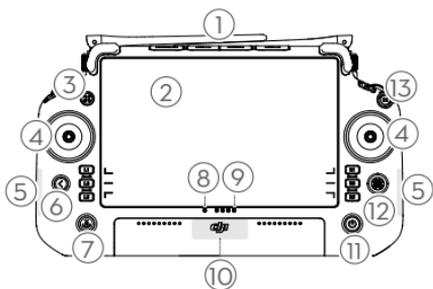


- | | | |
|------------|---------------|---------------|
| 1. 螺旋槳 | 8. 雲台相機 | 15. 起落架 |
| 2. 馬達 | 9. 探照燈 | 16. 後相位陣列數位雷達 |
| 3. 電子調速器 | 10. 前相位陣列數位雷達 | 17. 影像傳輸天線 |
| 4. 機頭指示燈 | 11. 降落傘 | 18. 機尾指示燈 |
| 5. 機臂 | 12. 智慧飛行電池 | 19. GNSS 天線 |
| 6. 上雙目視覺系統 | 13. 秤重感測器 | |
| 7. 下雙目視覺系統 | 14. 貨箱 | |

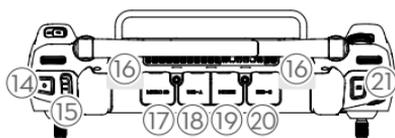
認識遙控器

DJI RC Plus 智能遙控器（以下簡稱「遙控器」）採用 O3 影像傳輸技術，可穩定流暢傳輸高畫質畫面，遙控器機身的功能按鍵則可供快速完成飛行器飛行作業及相機操作。

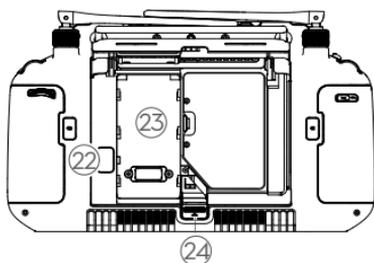
遙控器內建解析度 1920 × 1200 的 7.02 吋高亮度觸控螢幕，採用 Android 作業系統，並具備衛星定位、Wi-Fi 和藍牙等功能。內建電池最長運作時間約為 3 小時 18 分鐘；加裝外接 WB37 智慧電池後，運作時間可提升至約 6 小時。



1. 外接天線
2. 觸控螢幕
3. 飛行控制權限按鍵
4. 搖桿
5. 內建 Wi-Fi 天線
6. 返回按鍵 / 系統功能按鍵
7. 智慧返航按鍵
8. 狀態指示燈
9. 電量指示燈
10. 內建 GNSS 天線
11. 電源按鍵
12. 五維按鍵
13. 急停按鍵



14. 預留按鍵
15. 飛行檔位切換開關
16. 內建天線
17. microSD 卡插槽
18. USB-A 連接埠
19. HDMI 連接埠
20. USB-C 連接埠
21. 預留按鍵



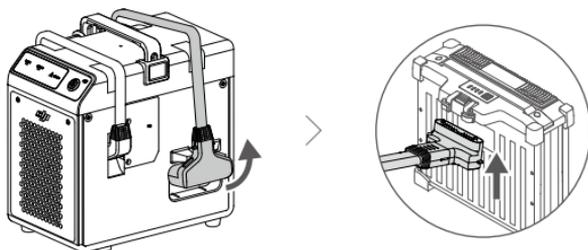
22. 電池解鎖按鍵
23. 電池匣
24. 後蓋開啟按鍵

使用 FC30

1. 充電

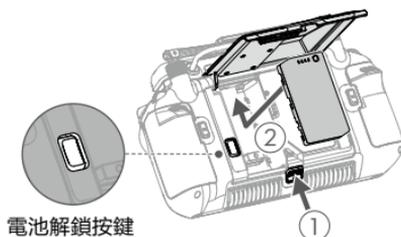
DB2000 智慧飛行電池充電

DB2000 智慧飛行電池需使用 C8000 智能充電管家來充電。首次使用時，請先啟用智能充電管家，然後才透過智能充電管家啟用智慧飛行電池並進行充電。

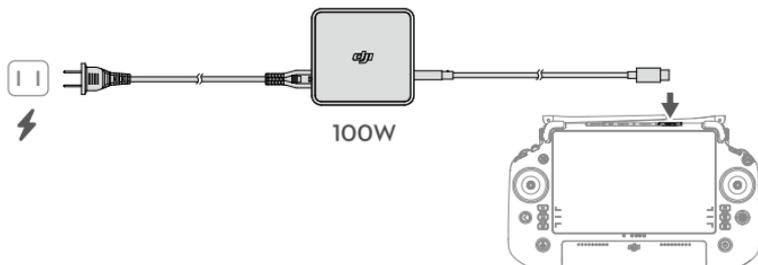


遙控器充電

- 安裝 WB37 電池：按壓後蓋開啟按鍵 ① 以打開後蓋。將 WB37 電池放入電池匣並往前推到底，直到聽見「卡嗒」一聲即代表安裝到位 ②。如需取出電池，請按壓電池解鎖按鍵後將其取出。



- 透過 100W 桌上型充電器為遙控器充電。遙控器首次使用時，必須透過充電來啟用內建電池。電量指示燈開始閃爍表示內建電池已啟用，隨即即會開始充電。



- 未透過充電來啟用內建電池時，遙控器將無法開機。

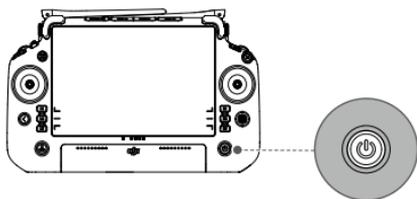
2. 準備遙控器

檢查電量

關機狀態下，短按一次電源按鍵可查看內建電池電量。

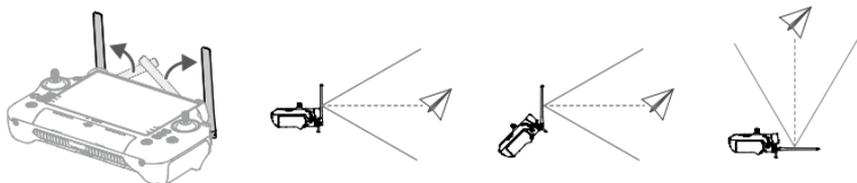
開 / 關機

短按一次再長按電源按鍵，即可開啟 / 關閉遙控器。首次開啟遙控器時，須根據介面提示啟用遙控器。



調整天線

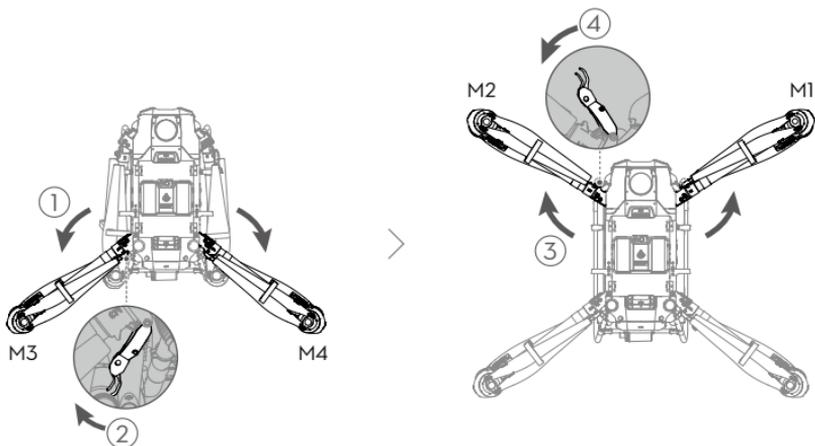
展開遙控器天線並調整至合適的位置。不同的天線位置接收到的訊號強度將有所不同。

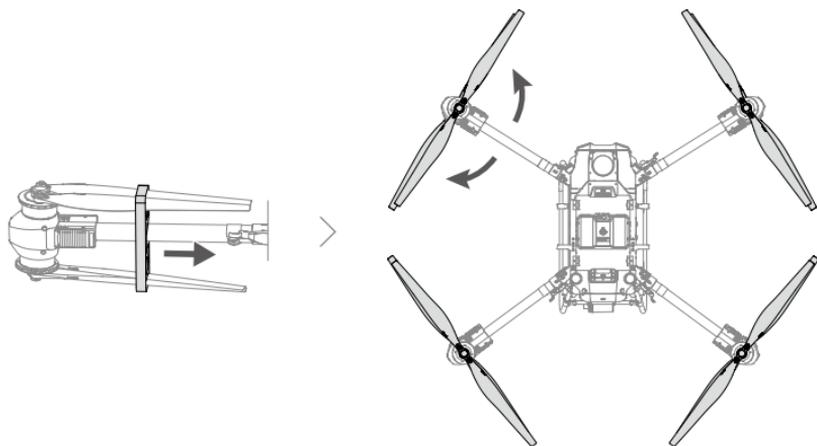


3. 準備飛行器

展開飛行器

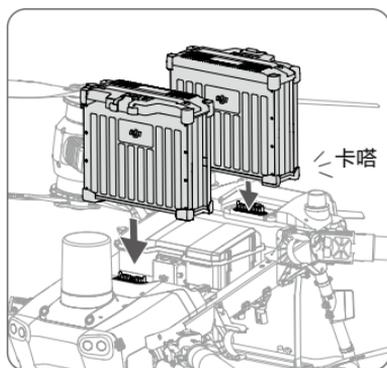
- 首先，使槳托與機臂分離：展開後機臂 M3 和 M4 ①，鎖緊兩側機臂卡扣 ②。接著按照同樣的方式，展開機臂 M1 和 M2 並鎖緊 ③ ④。
- 移除槳托。
- 展開槳葉。





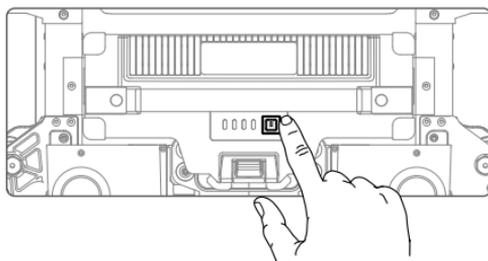
安裝智慧飛行電池

根據圖中所示安裝兩顆電池。務必用力下壓電池直至聽到兩段「卡嗒」的聲音，確保安裝到位。



檢查電量：短按一次電池電源按鍵。

開 / 關機：短按一次電池電源按鍵，再長按 2 秒。



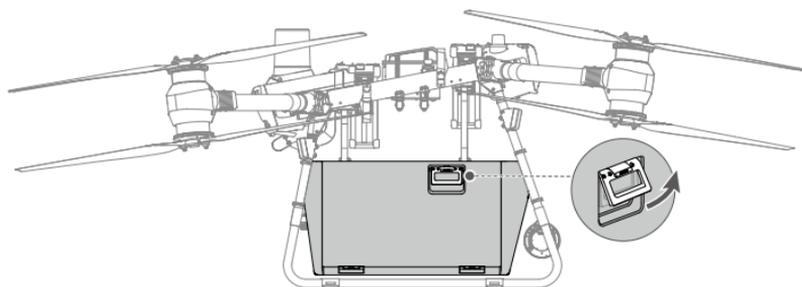
啟用飛行器

開啟遙控器與飛行器。執行 DJI PILOT™ 2，然後根據提示啟用飛行器。



裝載貨物

打開貨箱並裝載貨物。



- 務必確保電池安裝到位。插拔電池時，務必確保電池電源已關閉。
- 如需取出電池，請按住電池的固定卡扣，然後向上拔出電池。
- 如需摺疊機臂，請先摺疊機臂 M1 和 M2，然後才摺疊機臂 M3 和 M4，否則機臂可能會損壞。

4. 準備飛行

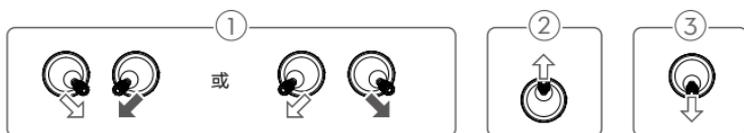
- 將飛行器放置於戶外平整開闊地帶，使用者面朝機尾。
- 確保螺旋槳安裝牢固，馬達和螺旋槳清潔無異物，槳葉和機臂完全展開，且機臂卡扣已扣緊。
- 確保智慧飛行電池安裝到位。
- 開啟遙控器，執行 DJI Pilot 2 應用程式，然後開啟飛行器。在應用程式主介面，點選「開始」進入作業介面，確定飛行器 GNSS 訊號良好，且介面上方的飛行狀態提示欄顯示「起飛準備完畢（衛星定位）」或「起飛準備完畢 (RTK)」，否則飛行器將無法起飛。



- 建議使用 RTK 定位。進入相機介面，點選「RTK」，然後選擇 RTK 訊號來源。

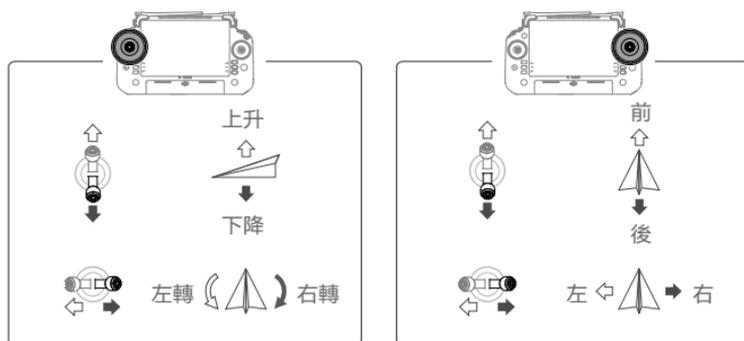
5. 手動飛行

手動起飛 / 降落



- ① 啟動 / 停止馬達：執行撥桿動作並保持 2 秒。
- ② 起飛：向上推動油門桿（美國手為左搖桿），使飛行器起飛。
- ③ 降落：向下拉動油門桿（美國手為左搖桿）至飛行器落地，保持在最低位置直至馬達停止。

搖桿模式



遙控器出廠的預設搖桿模式為「美國手」。在飛行過程中，可使用左搖桿控制飛行高度與方向，並使用右搖桿控制飛行器的前進、後退以及左右飛行方向。

- ⚠️ 高速旋轉的螺旋槳具有危險性，故使用時應與飛行器保持安全距離，並讓飛行器遠離人群、動物或其他障礙物。
- 飛行器馬達未完全停止前，請勿放下手中的遙控器，而是確保飛行器完全在控制之中。
- 在飛行過程中，切勿停止馬達，否則飛行器將會墜毀。除非是發生特殊情況（例如飛行器可能會衝向人群），才需要緊急停止馬達以將傷害降至最低。
- 降落後，請先關閉飛行器電源，再關閉遙控器電源。

6. 航線飛行

使用者可使用 DJI Pilot 2 進行手動打點來錄製航線，然後執行航線任務。航線任務是透過飛行規劃功能設定航線而來，可用於實現飛行器自動作業，簡化工作流程並提升工作效率。

- 開啟遙控器及飛行器。進入 DJI Pilot 2 作業介面。
- 在左側面板選擇航線，依序選擇「建立航線」>「線上任務錄製」。
- 手動操控飛行器，並在飛行過程中進行打點來錄製航線。
- 再次點選航線面板。選擇所錄製的航線，進入飛行介面。
- 點選螢幕左側的執行按鈕來執行航線任務。
- 進入飛前檢查頁面，檢查飛行器狀態及作業設定，上傳航線至飛行器，飛行器將自動起飛並執行航線作業。
- 飛行器根據航線飛至目標點並降落，此時可取下貨物。



- 確保起飛點附近開闊，並根據作業環境設定合適的起飛高度。
- 在執行作業的過程中，使用者可短按急停按鍵或在應用程式上點選暫停按鈕來暫停作業。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，使用者可重新叫出作業，飛行器即會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。

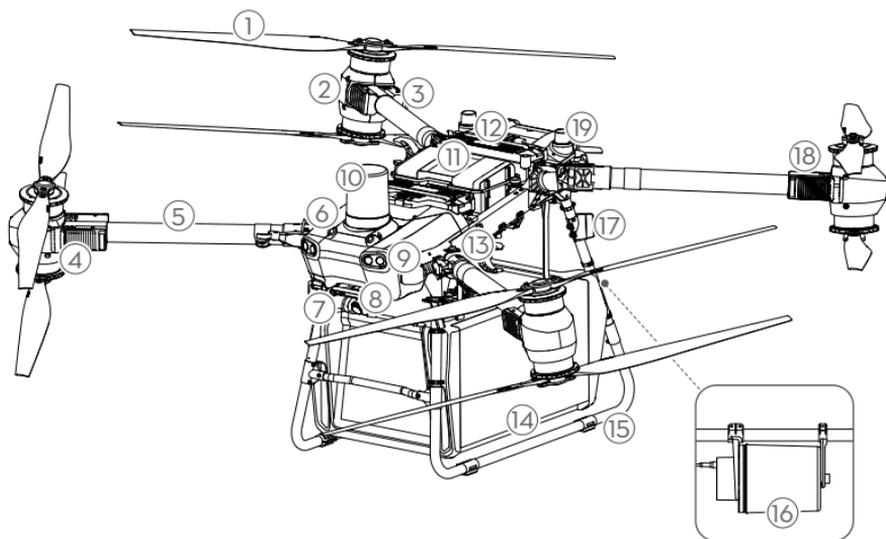
規格參數

- **飛行器 (型號: E2MTR-30A)**
 - 運作頻率 2.4000-2.4835 GHz; 5.725-5.850 GHz*
 - 發射功率 (EIRP) 2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC)
5.8 GHz: <33 dBm (FCC), <23 dBm (SRRC), <14 dBm (CE)
 - RTK/GNSS 使用頻段 RTK: GPS L1/L2, GLONASS F1/F2, BeiDou B11/B21/B31, Galileo E1/E5b, QZSS L1/L2
GNSS: GPS L1, GLONASS F1, BeiDou B11, Galileo E1, QZSS L1
 - 運作環境溫度 -20°C 至 45°C
- **前相位陣列數位雷達 (型號: RD241608RF)**
 - 運作頻率 24.05-24.25 GHz (NCC/FCC/MIC/KC/CE)
 - 運作功耗 23 W
 - 等效全向輻射功率 (EIRP) <20 dBm (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
 - 運作電壓 DC 15 V
 - 運作環境溫度 -20°C 至 45°C
- **後相位陣列數位雷達 (型號: RD241608RB)**
 - 運作頻率 24.05-24.25 GHz (NCC/FCC/MIC/KC/CE)
 - 運作功耗 18 W
 - 等效全向輻射功率 (EIRP) <20 dBm (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
 - 運作電壓 DC 15 V
 - 運作環境溫度 -20°C 至 45°C
- **遙控器 (型號: RM700B)**
 - 內建電池 Li-ion (6500 mAh@7.2 V)
 - O3 影像傳輸
 - 運作頻率 2.4000-2.4835 GHz; 5.725-5.850 GHz
 - 發射功率 (EIRP) 2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC)
5.8 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <23 dBm (SRRC)
 - Wi-Fi
 - 通訊協定 Wi-Fi 6
 - 運作頻率 2.4000-2.4835 GHz; 5.150-5.250 GHz; 5.725-5.850 GHz
 - 藍牙
 - 通訊協定 藍牙 5.1
 - 運作頻率 2.4000-2.4835 GHz
 - 發射功率 (EIRP) <10 dBm

* 部分地區不支援 5.8 GHz 頻段，詳細資訊請參閱當地法律法規。

機体

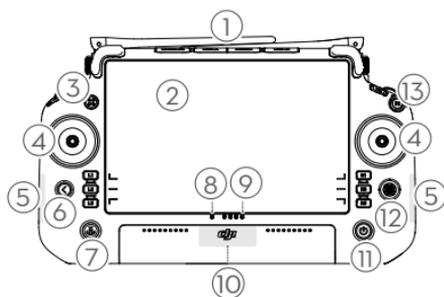
DJI FLYCART™ 30 の機体は、チルトトラス構造を採用しています。飛行の安全性を確保するために、機体には、前方および後方のフェーズドアレイレーダーシステムと、前方および下方の両眼ビジョンシステムが装備されています。機体は、傾動自在なジンバルを備えた HD FPV カメラにより、飛行ルートを正確に生成することができます。同軸デュアルブロップ機体フレームと、デュアルバッテリーシステムにより、安全かつ長時間の飛行が可能になります。この機体には、緊急時に機体と荷物を保護するためのパラシュートも搭載されています。カーゴシステムの最大収納容量は 70 L です。オプションのウインチシステムは、機体が着陸できないような過酷な環境下でも、空中での荷物の積み下ろしを可能にします。機体の最大積載量は、デュアルバッテリーモードで 30 kg です。



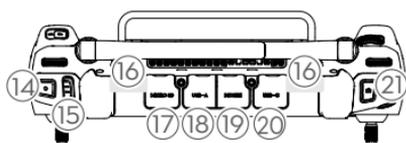
- | | | |
|-----------------|-----------------------|--------------------|
| 1. プロペラ | 8. FPV ジンバルカメラ | 16. 後方フェーズドアレイレーダー |
| 2. モーター | 9. スポットライト | 17. 映像伝送アンテナ |
| 3. 電子速度コントローラー | 10. 前方フェーズドアレイレーダー | 18. 後方 LED |
| 4. 前方 LED | 11. パラシュート | 19. GNSS アンテナ |
| 5. フレームアーム | 12. インテリジェントフライトバッテリー | |
| 6. 前方両眼ビジョンシステム | 13. 重量センサー | |
| 7. 下方両眼ビジョンシステム | 14. カーゴボックス | |
| | 15. 着陸装置 | |

送信機

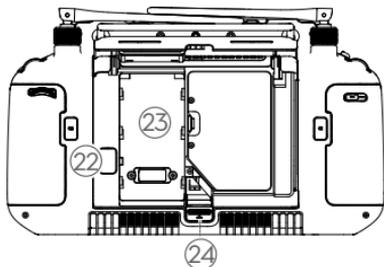
DJI RC Plus 送信機は、O3 映像伝送機能を搭載しており、機体のカメラからタッチ画面上に HD ライブビューを伝送することができます。送信機には、さまざまな機能ボタンとカスタムボタンが搭載されており、機体の制御やジンバルカメラの操作を簡単に行うことができます。高輝度 7.02 インチ内蔵スクリーンは、1920 × 1200 ピクセルの解像度を誇ります。本製品の Android OS には GNSS、Wi-Fi、Bluetooth などのさまざまな機能が搭載されています。送信機の最大動作時間は内部バッテリー使用時では 3 時間 18 分で、外部 WB37 インテリジェントバッテリーと組み合わせて使用した時は最大 6 時間となります。



1. 外部アンテナ
2. タッチスクリーン
3. 機体オーソリティボタン
4. 操作スティック
5. 内部 Wi-Fi アンテナ
6. 戻る/機能ボタン
7. RTH (ホーム帰還) ボタン
8. ステータス LED
9. バッテリー残量 LED
10. 内部 GNSS アンテナ
11. 電源ボタン
12. 5D ボタン
13. 飛行一時停止ボタン



14. 予備ボタン
15. フライトモードスイッチ
16. 内部アンテナ
17. microSD カードスロット
18. USB-A ポート
19. HDMI ポート
20. USB-C ポート
21. 予備ボタン



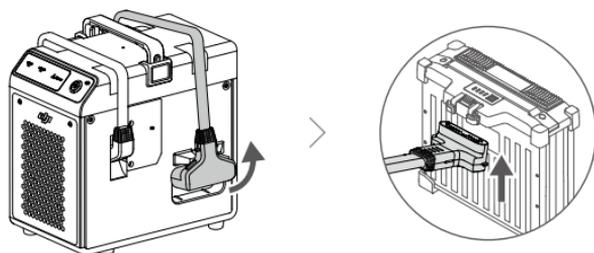
22. バッテリー取り外しボタン
23. バッテリー収納部
24. 後方カバー取り外しボタン

FlyCart 30 の使用

1. 充電

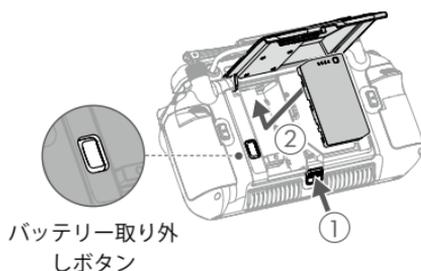
DB2000 インテリジェント フライトバッテリーの充電

C8000 インテリジェント バッテリーステーションを使用して、DB2000 インテリジェント フライトバッテリーを充電します。C8000 インテリジェント バッテリーステーションは、初めて使用する前にアクティベートする必要があります。DB2000 インテリジェント フライトバッテリーは、C8000 インテリジェント バッテリーステーションを使用してアクティベートする必要があります。

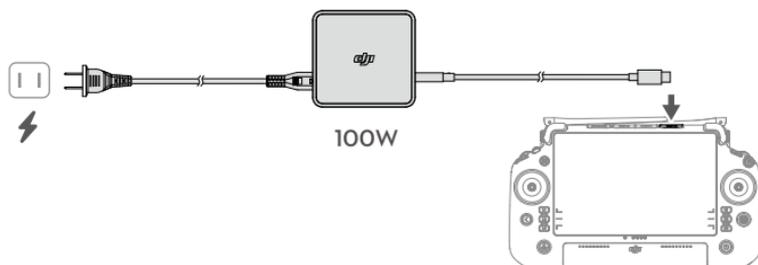


送信機の充電

- WB37 インテリジェント バッテリーの取り付け: 後方カバー取り外しボタンを押して、後方カバーを開けます ①。WB37 バッテリーをバッテリー収納部に挿入し、カチッと音がして定位置に収まるまで前方に押し込みます ②。WB37 バッテリーを取り外すには、バッテリー取り外しボタンを押した状態でバッテリーを押し下げます。



- 送信機を充電するには、DJI の 100 W USB-C 電源アダプターを使用してください。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する必要があります。内部バッテリーがアクティベーションされて充電が開始すると、バッテリー残量 LED が点滅し始めます。



- 内部バッテリーをアクティベーションする前に、送信機の電源をオンにすることはできません。

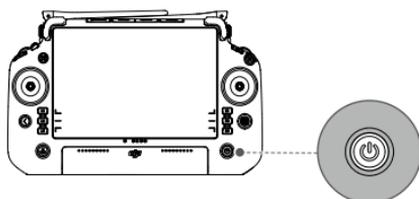
2. 送信機の準備

バッテリー残量の確認

電源オフ時に電源ボタンを1回押すと、内部バッテリーのバッテリー残量を確認できます。

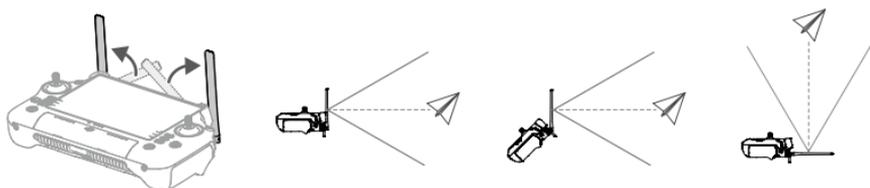
電源オン／オフ

電源ボタンを1回押し、次に長押しすると、送信機の電源オン／オフを切り替えられます。初めて使用する前に送信機をアクティベーションする必要があります。指示に従って、アクティベーションします。



アンテナの調整

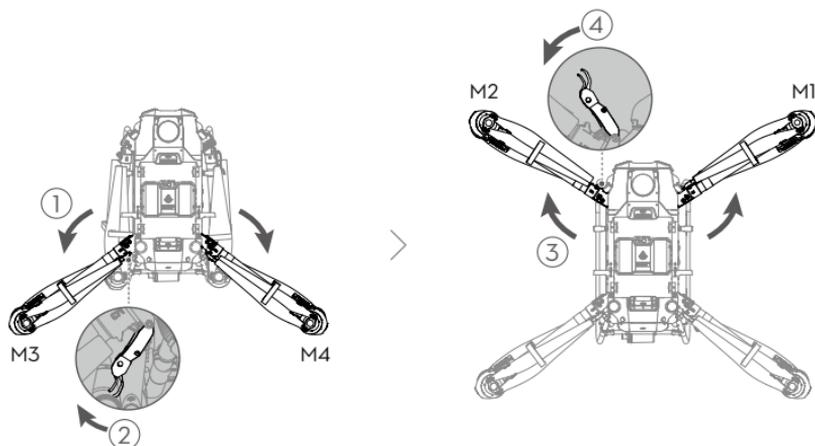
アンテナを立てて、角度を調整します。送信機の信号強度は、アンテナの位置に影響を受けます。

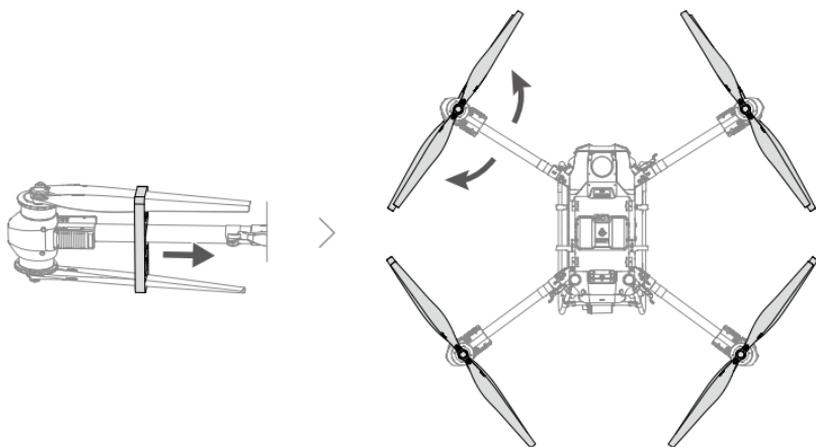


3. 機体の準備

機体の展開

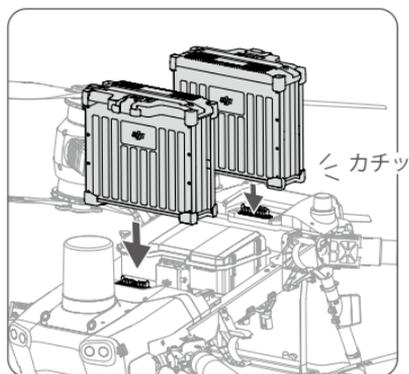
- プロペラホルダーをフレームアームから離してください。M1 および M2 フレームアーム ③ ④を展開する前に、M3 および M4 フレームアーム ① ②を展開します。各フレームアームのアームロックをロックします。
- プロペラホルダーを取り外します。
- プロペラを展開します。





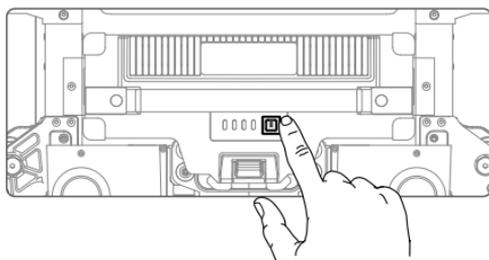
インテリジェント フライトバッテリーの取り付け

図に示すとおり、2つのバッテリーを取り付けます。カチッという音が2回聞こえるまで、バッテリーを押し下げます。



バッテリー残量の確認：電源ボタンを1回押します。

電源オン/オフ：電源ボタンを1回押して、次に長押しします。



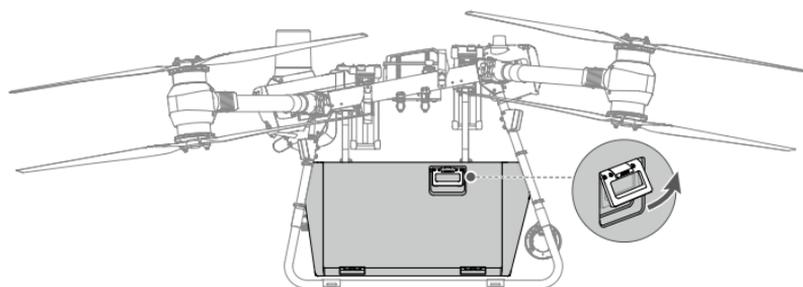
機体のアクティベーション

機体と送信機の電源を入れ、DJI PILOT™ 2 を起動し、画面の指示に従って機体のアクティベーションを行います。



カーゴボックスの使用

カーゴボックスを開き、中に荷物を入れます。



- バッテリーがしっかりと取り付けられていることを確認してください。取り付け作業中は、バッテリーの電源がオフになっていることを確認します。
- バッテリーを取り外すには、バッテリーバックルを押して、バッテリーを持ち上げます。
- フレームアームを折りたたむには、M3 および M4 フレームアームを折りたたむ前に、M1 および M2 フレームアームを折りたたみます。

4. 離陸の準備

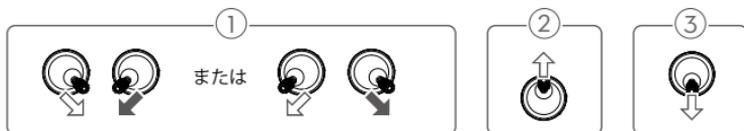
- 機体の後面を自分の方に向けて、機体を屋外の平らな地面に置きます。
- プロペラがしっかりと取り付けられていること、モーターとプロペラの中または上に異物がいないこと、プロペラのブレードとアームが展開されていること、およびアームロックがしっかりと締め付けられていることを確認します。
- インテリジェント フライトバッテリーがしっかりと取り付けられていることを確認します。
- 送信機と機体の電源を入れて、DJI Pilot 2 を起動します。カメラビューにします。強い GNSS 信号があり、アプリに [準備完了] (GNSS) または [準備完了] (RTK) が表示されていることを確認してください。準備ができていない場合、機体は離陸できません。



- RTK 測位を推奨します。アプリ内で、カメラビューに移動して、RTK をタップして、RTK 信号を受信する方法を選択します。

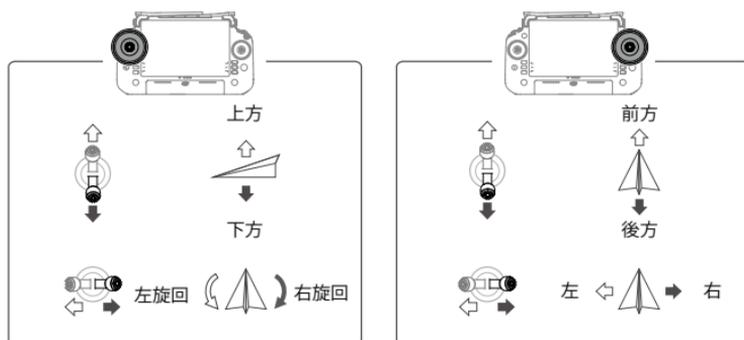
5. 手動飛行

手動離陸／着陸



- ① モーターの始動／停止：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。
- ② 離陸：左の操作スティック（モード 2）を上倒して離陸します。
- ③ 着陸：左の操作スティック（モード 2）を下倒し、機体を着陸させます。モーターが停止したら左の操作スティックを離します。

操作スティックモード



操作スティックは、デフォルトではモード 2 に設定されています。左の操作スティックで機体の高度と進行方向を制御し、右の操作スティックで前方、後方、および横方向の動きを制御します。



- 怪我を避けるために、離陸時または着陸時は、回転中のプロペラやモーターから離れてください。
- モーターが停止する前に、必ず送信機で機体を操作してください。
- 空中でモーターを停止させないでください。飛行中にモーターが停止すると、機体は墜落します。モーターを飛行中に停止させるのは、機体が衝突に巻き込まれた場合など、緊急事態が発生したときに限られます。
- 着陸後、送信機の電源を切る前に、機体の電源を切ってください。

6. 飛行ルート

ユーザーは、DJI Pilot 2 を使用してポイントを追加し、飛行ルートを生成することができます。機体はルートに従って自動的に飛行します。飛行ルートにより、配送プロセスがシンプルかつ効率的になります。

- 送信機と機体の電源を入れて、DJI Pilot 2 のカメラビューに入ります。
- [飛行ルート]、[ルートを作成]、[ライブミッション記録] の順に選択します。
- 機体を手動で操作し、飛行中にポイントを追加してルートを記録します。
- [飛行ルート] を再度選択して、飛行ルートを選択します。
- [開始] ボタンを押して、飛行ルートを開始します。

- f. [飛行前の点検] を実行し、[ルートのアップロード] をタップして開始します。
 g. 機体は、飛行タスクに従って目的地まで飛行し、着陸します。



- 開けた屋外のエリアでのみ離陸し、動作環境に応じた適切な RTH 高度を設定してください。
- [飛行一時停止] ボタンを押すか、アプリの停止アイコンをタップして、飛行タスクを停止します。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。飛行タスクを再度選択して、続行します。機体は中断地点に自動的に戻り、飛行タスクを再開します。中断地点に戻るときは、機体の安全に注意してください。

仕様

• 機体 (モデル: E2MTR-30A)

動作周波数	2.4000 ~ 2.4835 GHz、5.725 ~ 5.850 GHz*
伝送電力 (EIRP)	2.4 GHz : <33 dBm (FCC)、<20 dBm (SRRC/CE/MIC (日本)) 5.8 GHz : <33 dBm (FCC)、<23 dBm (SRRC)、<14 dBm (CE)
RTK/GNSS 動作周波数	RTK : GPS L1/L2、GLONASS F1/F2、BeiDou B11/B21/B31、Galileo E1/E5b、QZSS L1/L2 GNSS : GPS L1、GLONASS F1、BeiDou B11、Galileo E1、QZSS L1
動作環境温度	-20°C ~ 45°C

• 前方フェーズドアレイレーダー (モデル: RD241608RF)

動作周波数	24.05 ~ 24.25 GHz (NCC/FCC/MIC/KC/CE)
消費電力	23 W
伝送電力 (EIRP)	<20 dBm (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
動作電圧	DC 15 V
動作環境温度	-20°C ~ 45°C

• 後方フェーズドアレイレーダー (モデル: RD241608RB)

動作周波数	24.05 ~ 24.25 GHz (NCC/FCC/MIC/KC/CE)
消費電力	18 W
伝送電力 (EIRP)	<20 dBm (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
動作電圧	DC 15 V
動作環境温度	-20°C ~ 45°C

• 送信機 (モデル: RM700B)

内部バッテリー	リチウムイオン (6500 mAh @ 7.2 V)
---------	----------------------------

O3 伝送

動作周波数	2.4000 ~ 2.4835 GHz、5.725 ~ 5.850 GHz
伝送電力 (EIRP)	2.4 GHz : <33 dBm (FCC)、<20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.8 GHz : <33 dBm (FCC)、<14 dBm (CE)、<23 dBm (SRRC)

Wi-Fi

プロトコル	Wi-Fi 6
動作周波数	2.4000 ~ 2.4835 GHz、5.150 ~ 5.250 GHz、5.725 ~ 5.850 GHz

Bluetooth

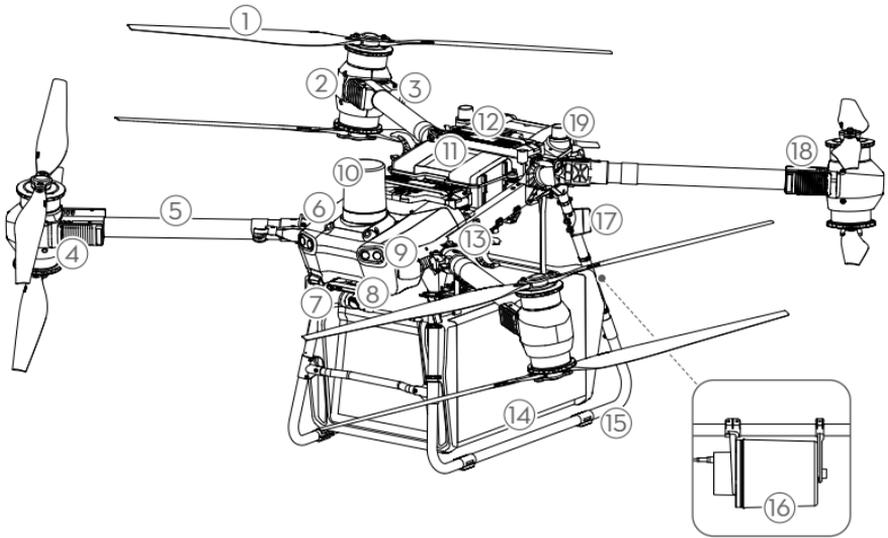
プロトコル	Bluetooth 5.1
動作周波数	2.4000 ~ 2.4835 GHz
伝送電力 (EIRP)	<10 dBm

* 5.8 GHz は、地域の規制により一部の国ではご利用いただけません。(日本は 2.4 GHz 帯のみ利用可能)

기체

DJI FLYCART™ 30 기체는 틸트 트러스 구조입니다. 비행 안전을 보장하기 위해 전방 및 후방 위상 배열 레이더 시스템 및 전방 및 하향 양안 비전 시스템을 갖추고 있습니다. 기체는 틸트 가능한 짐벌이 있는 HD FPV 카메라를 자랑하며, 비행 경로를 정확하게 생성할 수 있습니다. 공동 축 듀얼 지지 기체 프레임 및 듀얼 배터리 시스템으로 장시간 안전하게 비행할 수 있습니다. 또한 온보드 낙하산이 있어 비상 상황에 기체와 화물을 보호할 수 있습니다. 화물 시스템의 최대 적재 용량은 70L이며, 옵션인 윈치 시스템으로 기체가 착륙할 수 없는 열악한 환경에서도 항공 화물을 적재 및 하역할 수 있습니다. 듀얼 배터리 모드에서 기체의 최대 페이로드는 30kg입니다.

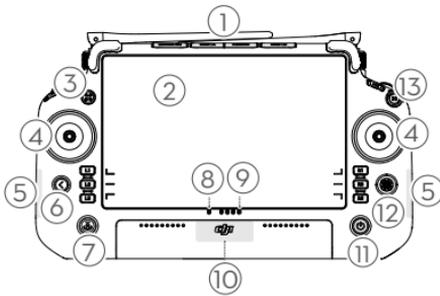
KR



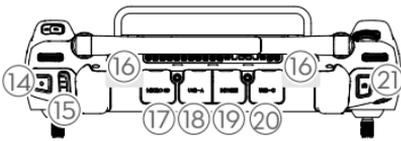
- | | | |
|-----------------|--------------------|------------------|
| 1. 프로펠러 | 9. 스포트라이트 | 16. 후방 위상 배열 레이더 |
| 2. 모터 | 10. 전방 위상 배열 레이더 | 17. 동영상 송신기 안테나 |
| 3. 전자식 속도 제어기 | 11. 낙하산 | 18. 후방 LED |
| 4. 전방 LED | 12. 인텔리전트 플라이트 배터리 | 19. GNSS 안테나 |
| 5. 프레임 암 | 13. 무게 센서 | |
| 6. 전방 양안 비전 시스템 | 14. 화물 박스 | |
| 7. 하향 양안 비전 시스템 | 15. 랜딩 기어 | |
| 8. FPV 짐벌 카메라 | | |

조종기

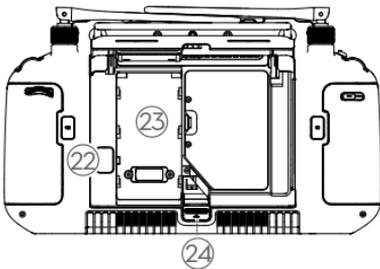
DJI RC Plus 조종기는 O3 동영상 전송 시스템을 탑재했으며, 기체 카메라로부터 HD 라이브 뷰를 전송하여 터치스크린에 표시할 수 있습니다. 조종기에는 기체를 쉽게 제어하고 짐벌 카메라를 조작할 수 있는 사용자 설정 버튼을 포함한 다양한 기능 버튼이 탑재되어 있습니다. 7.02인치 내장 고해도 스크린은 1920×1200 픽셀의 해상도를 자랑합니다. Android 운영 체제에는 GNSS, Wi-Fi 및 블루투스와 같은 다양한 기능이 제공됩니다. 조종기는 내장 배터리로 3시간 18분의 최대 작동 시간을 제공하며, 외장 WB37 인텔리전트 배터리와 사용할 경우 6시간의 최대 작동 시간을 제공합니다.



1. 외장 안테나
2. 터치스크린
3. 기체 관한 버튼
4. 조종 스틱
5. 내부 Wi-Fi 안테나
6. 뒤로/기능 버튼
7. 리턴 투 홈(RTH) 버튼
8. 상태 LED
9. 배터리 잔량 LED
10. 내부 GNSS 안테나
11. 전원 버튼
12. 5D 버튼
13. 비행 일시 정지 버튼



14. 예비 버튼
15. 비행 모드 전환 스위치
16. 내장 안테나
17. microSD 카드 슬롯
18. USB-A 포트
19. HDMI 포트
20. USB-C 포트
21. 예비 버튼



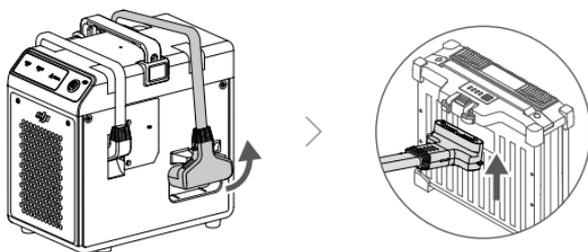
22. 배터리 분리 버튼
23. 배터리 함
24. 후면 커버 분리 버튼

FlyCart 30 사용

1. 충전

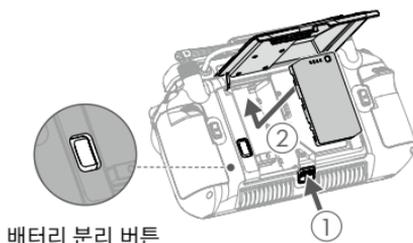
DB2000 인텔리전트 플라이트 배터리 충전

C8000 인텔리전트 배터리 스테이션을 사용하여 DB2000 인텔리전트 플라이트 배터리를 충전하십시오. C8000 인텔리전트 배터리 스테이션은 처음 사용하기 전에 활성화되어야 하며 DB2000 인텔리전트 플라이트 배터리는 C8000 인텔리전트 배터리 스테이션을 사용해서 활성화되어야 합니다.

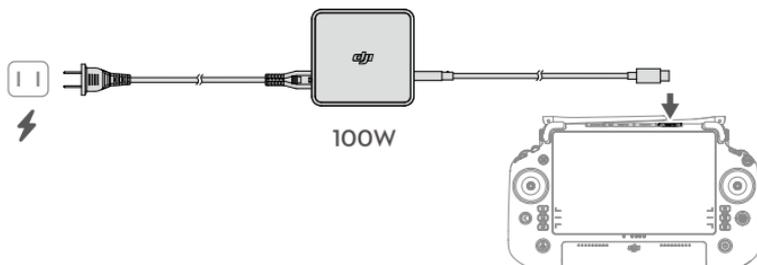


조종기 충전

- a. WB37 인텔리전트 배터리 장착: 후면 커버 분리 버튼을 눌러 후면 커버를 엽니다 ①. WB37 배터리를 배터리함에 삽입하고 딸깍 소리를 내며 제자리에 고정될 때까지 앞으로 밀니다 ②. WB37 배터리를 분리하려면, 배터리 분리 버튼을 누른 채로 배터리를 아래쪽으로 밀니다.



- b. DJI 100W USB-C 전원 어댑터를 사용하여 조종기를 충전하십시오. 처음 사용하기 전에 활성화하려면 조종기의 내장 배터리가 충전되어 있어야 합니다. 내장 배터리가 활성화되고 충전이 시작되면 배터리 잔량 LED가 깜박여 이를 표시합니다.



- 내장 배터리를 활성화하기 전에 조종기를 켤 수 없습니다.

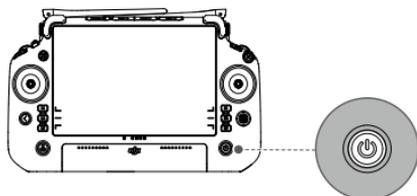
2. 조종기 준비

배터리 잔량 확인

전원이 꺼진 상태에서 전원 버튼을 한 번 누르면 내장 배터리의 배터리 잔량을 확인할 수 있습니다.

전원 켜기/끄기

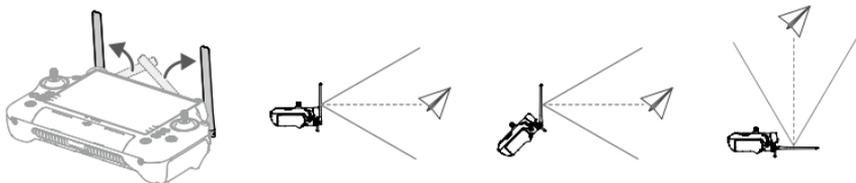
전원 버튼을 누른 다음 다시 길게 누르면 조종기 전원을 켜고 끌 수 있습니다. 조종기는 처음 사용하기 전에 활성화해야 합니다. 알림 메시지에 따라 활성화합니다.



KR

안테나 조정

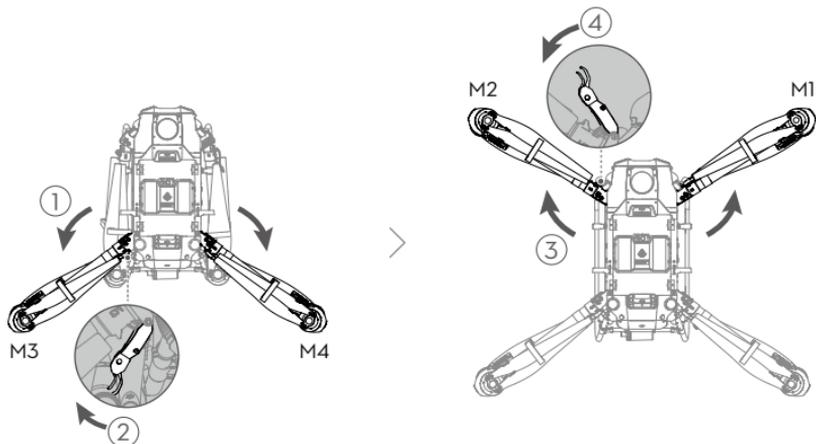
안테나를 펼치고 조정합니다. 조종기의 신호 강도는 안테나 위치의 영향을 받습니다.

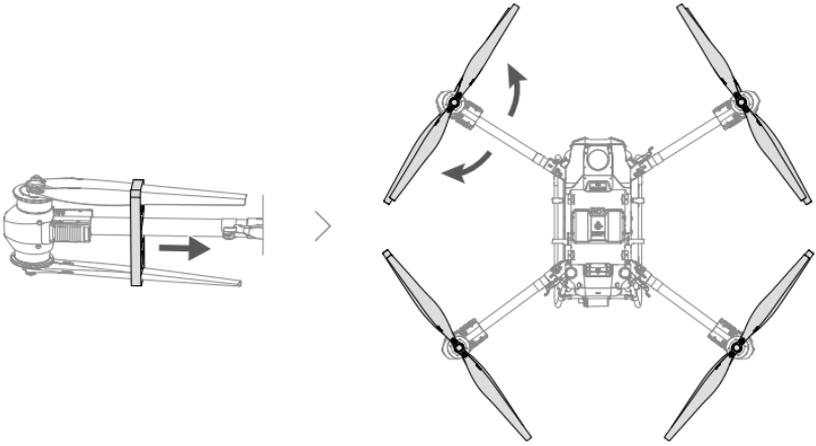


3. 기체 준비

기체 펼치기

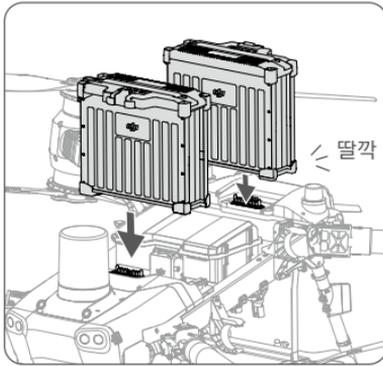
- 프로펠러 홀더를 프레임 암에서 멀리 떨어뜨립니다. M3 및 M4 프레임 암을 펼친 다음 ① ② M1 및 M2 프레임 암을 펼칩니다 ③ ④. 각 프레임 암의 암 잠금장치를 잠급니다.
- 프로펠러 홀더를 분리합니다.
- 프로펠러를 펼칩니다.





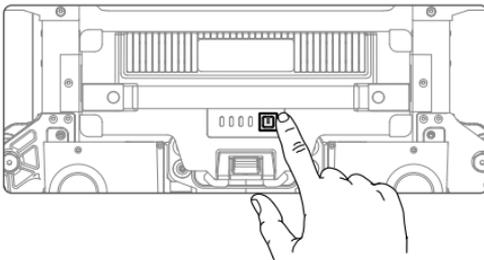
인텔리전트 플라이트 배터리 설치

그림과 같이 배터리 2개를 설치합니다. 딸깍 소리가 두 번 들릴 때까지 배터리를 아래로 누릅니다.



배터리 잔량 확인: 전원 버튼을 한 번 누릅니다.

전원 켜기/끄기: 전원 버튼을 한 번 누른 다음 다시 길게 누릅니다.



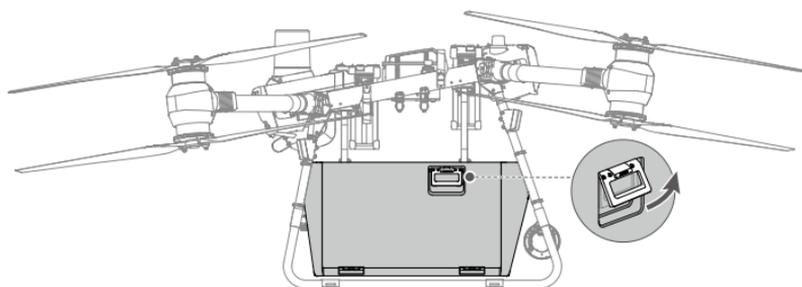
기체 활성화

기체 및 조종기의 전원을 켜고, DJI PILOT™ 2를 실행하고 화면의 지침을 따라 기체를 활성화합니다.



화물 박스 사용

화물 박스를 열고 화물을 안에 넣습니다.



- 배터리가 단단히 장착되었는지 확인하십시오. 설치 중 배터리 전원이 꺼져 있어야 합니다.
- 배터리를 분리하려면, 배터리 버클을 누르고 배터리를 위로 들어 올립니다.
- 프레임 암을 접으려면 M1 및 M2 프레임 암을 접은 다음 M3 및 M4를 접습니다.

4. 이륙 준비

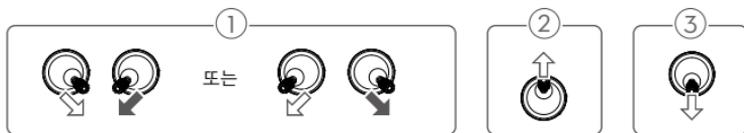
- a. 시야가 확보된 평평한 지면에 기체를 놓고 기체 후면이 사용자를 향하게 합니다.
- b. 프로펠러가 단단히 장착되었는지, 모터와 프로펠러에 이물질이 없는지, 프로펠러 블레이드와 암이 펼쳐져 있으며 암 잠금장치가 단단히 조여있는지 확인합니다.
- c. 인텔리전트 플라이트 배터리가 단단히 장착되었는지 확인하십시오.
- d. 조종기와 기체의 전원을 켜 다음 DJI Pilot 2를 실행합니다. 카메라 뷰로 들어갑니다. GNSS 신호가 강하고 앱에 비행 준비 완료(GNSS) 또는 비행 준비 완료(RTK)가 표시되는지 확인합니다. 그렇지 않으면 기체가 이륙하지 못합니다.



- RTK 포지셔닝을 권장합니다. 앱에서 카메라 뷰로 이동하고 아이콘을 누른 다음 RTK를 눌러 RTK 신호를 수신하는 방법을 선택합니다.

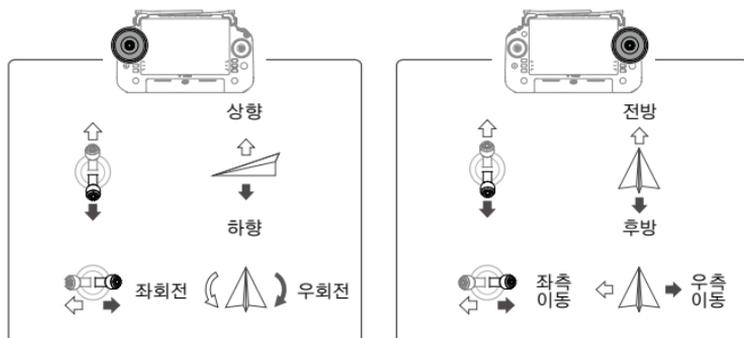
5. 수동 비행

수동 이륙/착륙



- ① 모터 시작/정지: 스틱 조합 명령(CSC)을 수행하고 2초 동안 유지합니다.
- ② 이륙: 왼쪽 조종 스틱(모드 2)을 위로 밀어 이륙합니다.
- ③ 착륙: 기체가 착륙할 때까지 왼쪽 조종 스틱(모드 2)을 아래로 밀니다. 모터가 정지하면 왼쪽 조종 스틱에서 손을 뗍니다.

조종 스틱 모드



기본 조종 스틱 모드는 모드 2입니다. 왼쪽 조종 스틱은 기체의 고도 및 비행 방향을 제어하고 오른쪽 조종 스틱은 전방, 후방 및 좌·우측 이동을 제어합니다.

- ⚠
- 부상 방지를 위해 이륙 및 착륙 도중 회전하는 프로펠러와 모터에 접근하지 마십시오.
 - 모터가 정지하기 전 조종기를 사용해 기체를 제어해야 합니다.
 - 비행 중 모터를 정지하지 마십시오. 그렇지 않은 경우 기체가 추락하게 됩니다. 충돌이 발생하는 경우와 같은 비상 상황에서만 비행 중에 모터를 정지시켜야 합니다.
 - 착륙 후에는 먼저 기체의 전원을 끈 다음 조종기를 끄십시오.

6. 비행 경로

사용자는 DJI Pilot 2를 사용해 비행 경로를 생성할 지점을 추가하여 기체가 경로에 따라 자동으로 비행하도록 할 수 있습니다. 비행 경로를 통해 운송 프로세스를 간단하고 효율적으로 만들 수 있습니다.

- a. 조종기와 기체의 전원을 켜 다음 DJI Pilot 2의 카메라 뷰에 들어갑니다.
- b. '비행 경로 > 경로 생성 > 실시간 임무 기록'을 선택합니다.
- c. 기체를 수동으로 제어하고 비행 중 경로를 기록할 지점을 추가합니다.
- d. '비행 경로'를 다시 선택하고 원하는 비행 경로를 지정합니다.
- e. '시작' 버튼을 눌러 비행 경로를 시작합니다.
- f. '비행 전 점검'으로 가서 '경로 업로드'를 눌러 시작합니다.
- g. 그러면 기체는 목적지로 비행하고 비행 임무에 따라 착륙합니다.

- ⚠
- 개방된 지역에서만 이륙하고 작동 환경에 따라 적절한 RTH 고도를 설정하십시오.

- 비행 임무를 종료하려면 조종기의 비행 일시 정지 버튼을 누르거나 앱에서 정지 아이콘을 누르십시오. 기체가 호버링하고 중단 지점을 기록합니다. 그 후 기체를 수동으로 제어할 수 있습니다. 계속하려면 비행 임무를 다시 선택하십시오. 기체는 자동으로 중단 지점으로 돌아가 비행 임무를 재개합니다. 중단 지점으로 돌아갈 때는 기체 안전에 주의를 기울이십시오.

사양

- **기체(모델명: E2MTR-30A)**

작동 주파수	2.4000~2.4835 GHz, 5.725~5.850 GHz*
송신기 출력(EIRP)	2.4 GHz: <33 dBm(FCC), <20 dBm(SRRC/CE/MIC) 5.8 GHz: <33 dBm(FCC), <23 dBm(SRRC), <14 dBm(CE)
RTK/GNSS 작동 주파수	RTK: GPS L1/L2, GLONASS F1/F2, BeiDou B1I/B2I/B3I, Galileo E1/E5b, QZSS L1/L2 GNSS: GPS L1, GLONASS F1, BeiDou B1I, Galileo E1, QZSS L1
작동 온도	-20~45°C

- **전방 위상 배열 레이더(모델명: RD241608RF)**

작동 주파수	24.05~24.25 GHz(NCC/FCC/MIC/KC/CE)
소비전력	23 W
송신기 출력(EIRP)	<20 dBm(NCC/MIC/KC/CE/FCC)
작동 전압	DC 15 V
작동 온도	-20~45°C

- **후방 위상 배열 레이더(모델명: RD241608RB)**

작동 주파수	24.05~24.25 GHz(NCC/FCC/MIC/KC/CE)
소비전력	18 W
송신기 출력(EIRP)	<20 dBm(NCC/MIC/KC/CE/FCC)
작동 전압	DC 15 V
작동 온도	-20~45°C

- **조종기(모델명: RM700B)**

내장 배터리	Li-ion(6500 mAh @ 7.2 V)
--------	--------------------------

O3 전송

작동 주파수	2.4000~2.4835 GHz, 5.725~5.850 GHz
송신기 출력(EIRP)	2.4 GHz: <33 dBm(FCC), <20 dBm(CE/SRRC/MIC) 5.8 GHz: <33 dBm(FCC), <14 dBm(CE), <23 dBm(SRRC)

Wi-Fi

프로토콜	Wi-Fi 6
작동 주파수	2.4000~2.4835 GHz, 5.150~5.250 GHz, 5.725~5.850 GHz

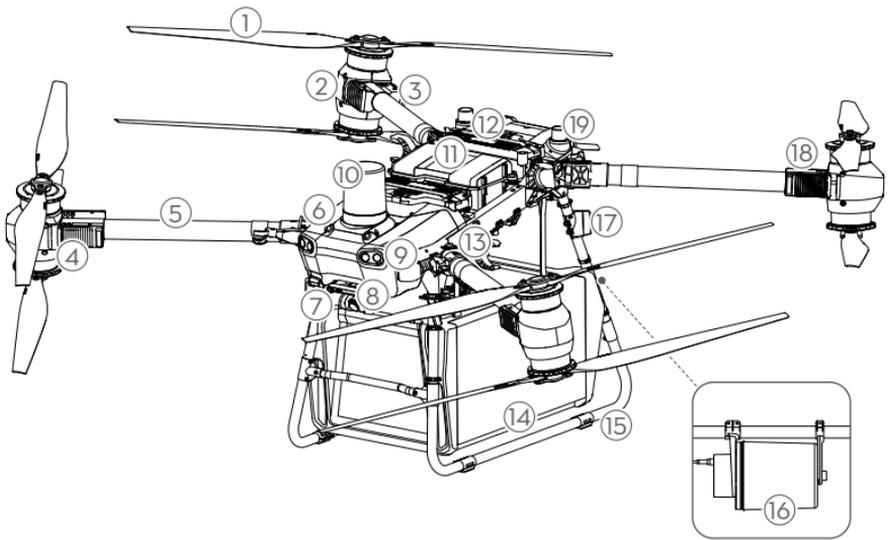
Bluetooth

프로토콜	Bluetooth 5.1
작동 주파수	2.4000~2.4835 GHz
송신기 출력(EIRP)	<10 dBm

* 5.8GHz 는 현지 규정으로 인해 일부 국가에서 사용할 수 없습니다 .

Fluggerät

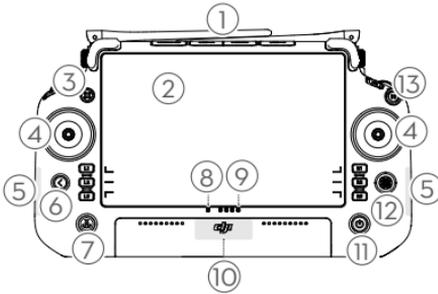
Das Fluggerät DJI FLYCART™ 30 hat eine geneigte Trägerstruktur. Ein nach vorne und nach hinten gerichtetes phasengesteuertes Radarsystem sowie die nach vorne und nach unten gerichteten binokularen Sichtsensoren gewährleisten die Flugsicherheit. Dank einer UHD-FPV-Kamera mit kippbarem Gimbal kann das Fluggerät Flugrouten präzise generieren. Der koaxiale Dual-Propeller-Fluggerätrahmen und die Doppelakku-Systeme ermöglichen sichere und lange Flüge. Das Fluggerät ist außerdem mit einem Fallschirm ausgestattet, der das Fluggerät und die Fracht im Notfall schützt. Das Frachtsystem hat ein maximales Fassungsvermögen von 70 l. Das optionale Windengetriebe ermöglicht das Be- und Entladen von Fracht aus der Luft in schwierigen Umgebungen, in denen das Fluggerät nicht landen kann. Das Fluggerät hat im Doppelakku-Modus eine maximale Nutzlast von 30 kg.



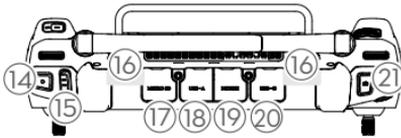
- | | | |
|---|--|---|
| 1. Propeller | 8. FPV-Gimbal-Kamera | 16. Nach hinten gerichteter phasengesteuerter Radar |
| 2. Motoren | 9. Spotlights | 17. Videosender-Antennen |
| 3. Elektronische Drehzahlregler | 10. Nach vorne gerichteter phasengesteuerter Radar | 18. Heck-LEDs |
| 4. Front-LEDs | 11. Fallschirm | 19. GNSS-Antennen |
| 5. Rahmenausleger | 12. Intelligent Flight Battery | |
| 6. Nach vorne gerichtetes binokulares Sichtsensor | 13. Gewichtssensoren | |
| 7. Nach unten gerichtetes binokulares Sichtsensor | 14. Frachtbehälter | |
| | 15. Landegestell | |

Fernsteuerung

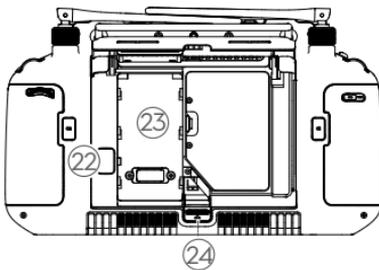
Die DJI RC Plus Fernsteuerung verfügt über O3-Videoübertragung und kann eine Live-Ansicht in HD von der Kamera des Fluggeräts aus zum Touchscreen-Display übertragen. Die Fernsteuerung verfügt über zahlreiche Funktionstasten sowie frei belegbare Tasten, mit denen Sie ganz einfach das Fluggerät steuern und die Kamera bedienen können. Der integrierte, leuchtstarke 7,02-Zoll-Bildschirm verfügt über eine Auflösung von 1.920×1.200 Pixeln. Das Android-Betriebssystem bietet eine Vielzahl von Funktionen wie GNSS, Wi-Fi und Bluetooth. Die Fernsteuerung hat eine maximale Akkulaufzeit von 3 Stunden und 18 Minuten über den internen Akku und bis zu 6 Stunden, wenn sie mit einem externen WB37 Intelligent Battery verwendet wird.



1. Externe Antennen
2. Touchscreen
3. Aircraft Authority-Taste
4. Steuerknüppel
5. Interne Wi-Fi-Antennen
6. Zurück-/Funktionstaste
7. Rückkehrtaste
8. Status-LEDs
9. Akkustand-LEDs
10. Interne GNSS-Antennen
11. Ein/Aus-Taste
12. 5D-Taste
13. Flugpausetaste



14. Reservierte Taste
15. Flugmodussschalter
16. Interne Antennen
17. microSD-Kartensteckplatz
18. USB-A-Anschluss
19. HDMI-Anschluss
20. USB-C-Anschluss
21. Reservierte Taste



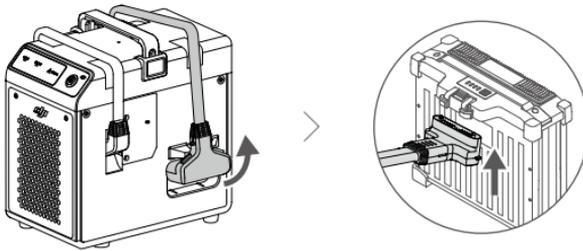
22. Akkuentriegelungstaste
23. Akkufach
24. Entriegelungstaste für hintere Abdeckung

Verwendung von FlyCart 30

1. Aufladen

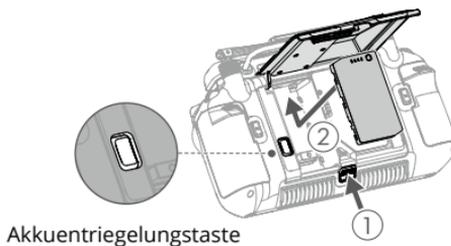
Aufladen der DB2000 Intelligent Flight Battery

Verwenden Sie die C8000 Intelligent Battery Station, um die DB2000 Intelligent Flight Battery zu laden. Die C8000 Intelligent Battery Station muss vor der ersten Verwendung aktiviert werden, und die DB2000 Intelligent Flight Battery muss über die C8000 Intelligent Battery Station aktiviert werden.

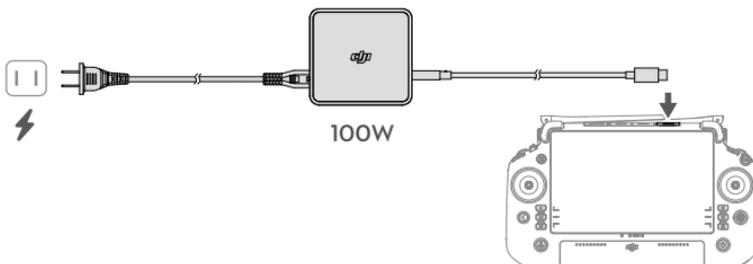


Aufladen der Fernsteuerung

- a. Montage der WB37 Intelligent Battery: Die Entriegelungstaste für hintere Abdeckung drücken, um diese zu öffnen^①. Den WB37 Akku in das Akkufach einsetzen und nach vorne drücken, bis er einrastet^②. Zum Entfernen des WB37 Akkus die Akkuentriegelungstaste gedrückt halten und den Akku nach unten schieben.



- b. Zum Aufladen der Fernsteuerung das 100 W USB-C-Netzteil von DJI verwenden. Der interne Akku der Fernsteuerung muss zum Aktivieren vor dem ersten Gebrauch aufgeladen werden. Die Akkustand-LEDs blinken und zeigen damit die Aktivierung des internen Akkus und den Beginn des Ladevorgangs an.



- Die Fernsteuerung lässt sich erst dann einschalten, wenn der interne Akku aktiviert wurde.

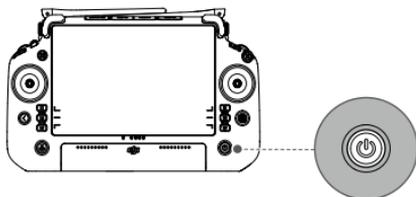
2. Vorbereitung der Fernsteuerung

Prüfen des Akkustands

Einmal auf die Ein/Aus-Taste drücken, um den Akkustand des internen Akkus im ausgeschalteten Zustand zu prüfen.

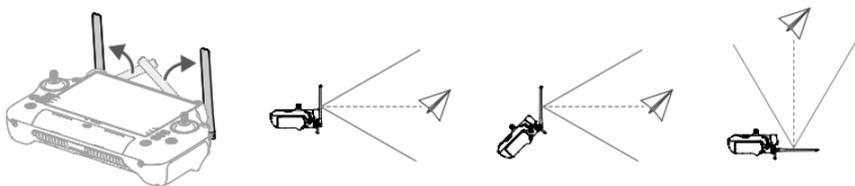
Ein-/Ausschalten

Die Ein/Aus-Taste einmal kurz drücken und dann zum Ein-/Ausschalten der Fernsteuerung erneut drücken und gedrückt halten. Die Fernsteuerung muss vor dem ersten Gebrauch aktiviert werden. Den Anweisungen zur Aktivierung folgen.



Ausrichten der Antennen

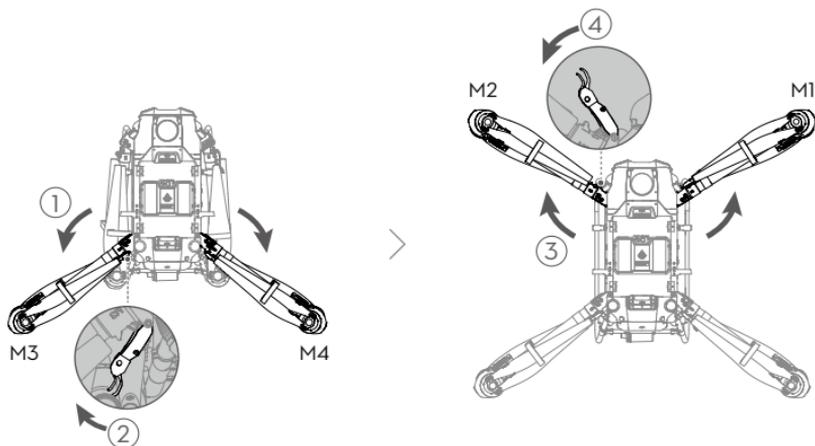
Die Antennen ausklappen und ausrichten. Die Position der Antennen wirkt sich auf die Signalstärke der Fernsteuerung aus.

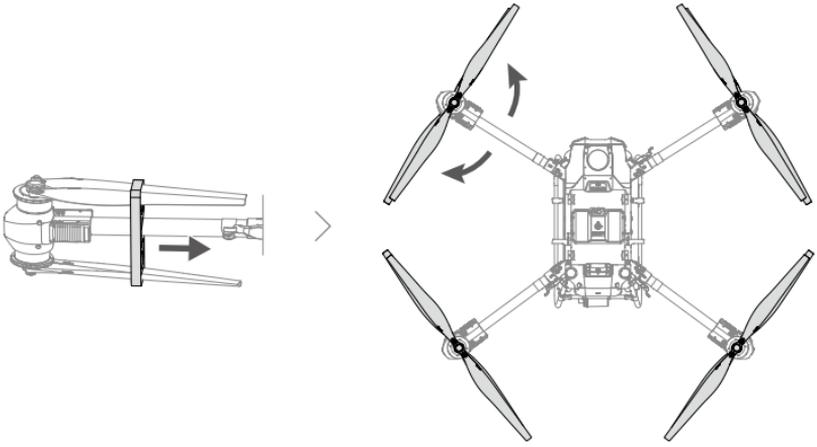


3. Vorbereitung des Fluggeräts

Ausklappen des Fluggeräts

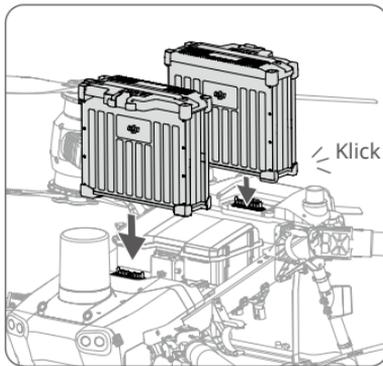
- Den Propellerhalter von den Rahmenauslegern wegbewegen. Zuerst die Rahmenausleger M3 und M4 ① ② und dann die Rahmenausleger M1 und M2 ausklappen ③ ④. Alle Rahmenausleger per Arretierung verriegeln.
- Den Propellerhalter abnehmen.
- Die Propeller ausklappen.





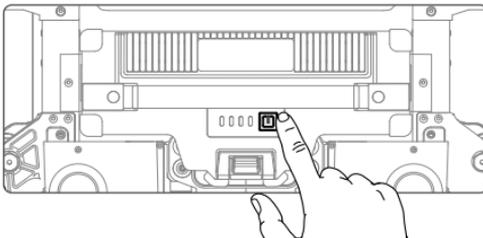
Einsetzen der Intelligent Flight Battery

Setzen Sie die zwei Akkus entsprechend der Abbildung ein. Den Akku nach unten drücken bis ein zweifaches Klicken zu hören ist.



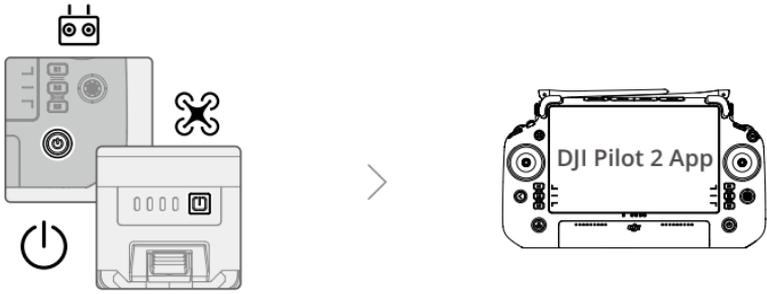
Prüfen des Akkustands: Einmal auf die Ein/Aus-Taste drücken.

Ein-/Ausschalten: Die Ein/Aus-Taste einmal kurz drücken und dann erneut drücken und gedrückt halten.



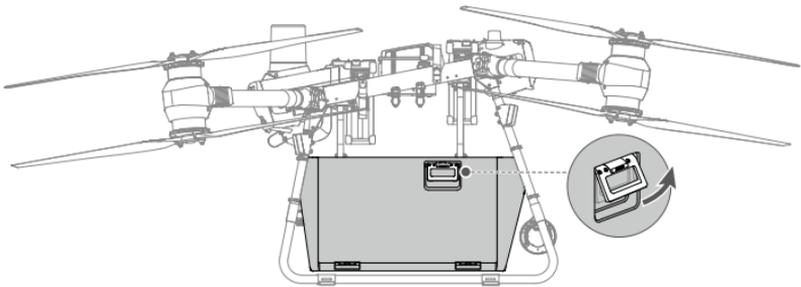
Aktivieren des Fluggeräts

Das Fluggerät und die Fernsteuerung einschalten, DJI PILOT™ 2 starten und den Anweisungen auf dem Bildschirm folgen, um das Fluggerät zu aktivieren.



Verwendung des Frachtbehälters

Den Frachtbehälter öffnen und die Fracht einfügen.



- Vergewissern Sie sich, dass der Akku fest montiert ist. Stellen Sie sicher, dass der Akku während der Montage ausgeschaltet ist.
- Zum Herausnehmen des Akkus auf die Akkuverriegelung drücken und den Akku herausnehmen.
- Zum Einklappen der Rahmenausleger zuerst die Rahmenausleger M1 und M2 und dann M3 und M4 einklappen.

4. Startvorbereitungen

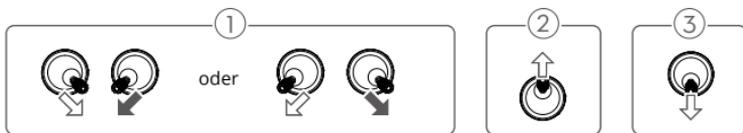
- a. Das Fluggerät in offenem Gelände auf den flachen Boden stellen. Die Rückseite des Fluggeräts muss Ihnen zugewandt sein.
- b. Stellen Sie sicher, dass die Propeller sicher befestigt sind und sich keine Fremdkörper in oder auf den Motoren und Propellern befinden. Die Propellerblätter und die Rahmenausleger müssen ausgeklappt und die Arretierungen fest angezogen sein.
- c. Stellen Sie sicher, dass die Intelligent Flight Battery fest montiert ist.
- d. Die Fernsteuerung und das Fluggerät einschalten und dann DJI Pilot 2 starten. Die Kameraansicht öffnen. Stellen Sie sicher, dass das GNSS-Signal stark ist und die App „Einsatzbereit (GNSS)“ oder „Einsatzbereit (RTK)“ anzeigt. Anderenfalls kann das Fluggerät nicht abheben.



- Die RTK-Positionierung wird empfohlen. In der App zur Kameraansicht gehen und auf RTK tippen, um eine Methode für den Empfang von RTK-Signalen auszuwählen.

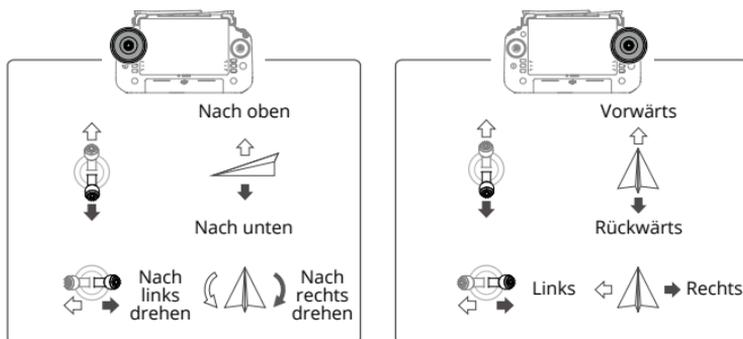
5. Manueller Flug

Manuelles Starten/Landen



- ① Motoren starten/stoppen: Zwei Sekunden lang einen Steuerknüppel-Kombinationsbefehl ausführen.
- ② Zum Abheben: Den linken Steuerknüppel (Modus 2) nach oben drücken.
- ③ Zum Landen: Den linken Steuerknüppel (Modus 2) nach unten drücken, bis das Fluggerät landet. Den linken Steuerknüppel loslassen, sobald die Motoren gestoppt haben.

Steuerknüppelmodus



Der Standardmodus für Steuerknüppel ist Modus 2. Der linke Steuerknüppel steuert die Höhe und Flugrichtung des Fluggeräts, und der rechte Steuerknüppel steuert die Vorwärts-, Rückwärts-, Links- oder Rechtsbewegungen.



- Um Verletzungen während des Abhebens oder der Landung zu vermeiden, ist es wichtig, sich von sich drehenden Propellern und Motoren fernzuhalten.
- Stellen Sie sicher, dass das Fluggerät bis zum Stillstand des Motors mit der Fernsteuerung gehandhabt wird.
- Die Motoren NICHT während des Flugs anhalten. Sonst stürzt das Fluggerät ab. Die Motoren dürfen während des Flugs nur in einem Notfall angehalten werden, z. B. wenn das Fluggerät an einem Zusammenstoß beteiligt ist.
- Stellen Sie sicher, dass das Fluggerät ausgeschaltet ist, bevor die Fernsteuerung nach der Landung ausgeschaltet wird.

6. Flugroute

Sie können mit DJI Pilot 2 Punkte hinzufügen, um eine Flugroute zu erstellen, und das Fluggerät fliegt automatisch entsprechend der Route. Die Flugroute macht den Lieferprozess einfacher und effizienter.

- a. Schalten Sie die Fernsteuerung und das Fluggerät ein und öffnen Sie die Kameraansicht in DJI Pilot 2.
- b. Wählen Sie Flugroute > Route erstellen > Live-Einsatzaufzeichnung.
- c. Steuern Sie das Fluggerät manuell und fügen Sie während des Flugs Punkte hinzu, um eine Route aufzuzeichnen.

- d. Rufen Sie erneut die Option Flugroute auf, und wählen Sie eine Flugroute aus.
- e. Tippen Sie auf die Starttaste, um die Flugroute zu beginnen.
- f. Gehen Sie den Vorflug-Check durch und tippen Sie zum Beginnen auf „Route hochladen“.
- g. Das Fluggerät wird entsprechend der Flugaufgabe zum Ziel fliegen und landen.



- Führen Sie den Start nur in offenem Gelände durch und stellen Sie eine geeignete Rückkehr-Flughöhe entsprechend der Betriebsumgebung ein.
- Drücken Sie die Flugpausetaste oder tippen Sie das Stopp-Symbol in der App an, um die Flugaufgabe zu beenden. Das Fluggerät schwebt und zeichnet den Haltepunkt auf. Im Anschluss daran lässt sich das Fluggerät manuell steuern. Wählen Sie die Flugaufgabe erneut, um fortzufahren. Das Fluggerät kehrt automatisch zum Haltepunkt zurück und nimmt die Flugaufgabe wieder auf. Achten Sie bei der Rückkehr zum Haltepunkt auf die Sicherheit des Fluggeräts.

Technische Daten

• Fluggerät (Modell: E2MTR-30A)

Betriebsfrequenz	2,4000 bis 2,4835 GHz, 5,725 bis 5,850 GHz*
Senderleistung (EIRP)	2,4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5,8 GHz: <33 dBm (FCC), <23 dBm (SRRC), <14 dBm (CE)
RTK/GNSS-	RTK: GPS L1/L2, GLONASS F1/F2, BeiDou B1I/B2I/B3I, Galileo
Betriebsfrequenz	E1/E5b, QZSS L1/L2
Betriebstemperatur	GNSS: GPS L1, GLONASS F1, BeiDou B1I, Galileo E1, QZSS L1 -20 °C bis 45 °C

• Nach vorne gerichteter phasengesteuerter Radar (Modell: RD241608RF)

Betriebsfrequenz	24,05 bis 24,25 GHz (NCC/FCC/MIC/KC/CE)
Stromverbrauch	23 W
Senderleistung (EIRP)	<20 dBm (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
Betriebsspannung	15 V DC
Betriebstemperatur	-20 °C bis 45 °C

• Nach hinten gerichteter phasengesteuerter Radar (Modell: RD241608RB)

Betriebsfrequenz	24,05 bis 24,25 GHz (NCC/FCC/MIC/KC/CE)
Stromverbrauch	18 W
Senderleistung (EIRP)	<20 dBm (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
Betriebsspannung	15 V DC
Betriebstemperatur	-20 °C bis 45 °C

• Fernsteuerung (Modell: RM700B)

Interner Akku	Li-Ion (6.500 mAh bei 7,2 V)
---------------	------------------------------

O3-Übertragung

Betriebsfrequenz	2,4000 bis 2,4835 GHz, 5,725 bis 5,850 GHz
Senderleistung (EIRP)	2,4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5,8 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <23 dBm (SRRC)

Wi-Fi

Protokoll	Wi-Fi 6
Betriebsfrequenz	2,4000 bis 2,4835 GHz, 5,150 bis 5,250 GHz, 5,725 bis 5,850 GHz

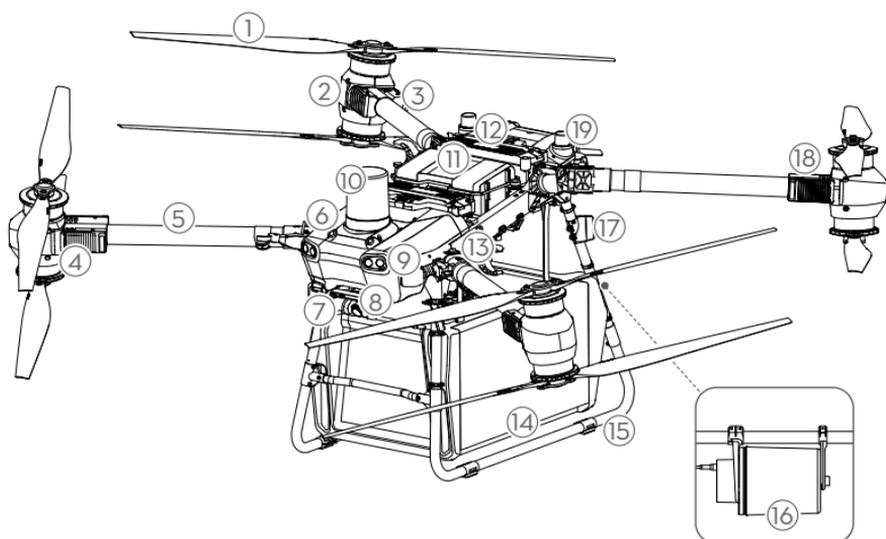
Bluetooth

Protokoll	Bluetooth 5.1
Betriebsfrequenz	2,4000 bis 2,4835 GHz
Senderleistung (EIRP)	<10 dBm

* 5,8 GHz ist in manchen Ländern aufgrund lokaler Vorschriften nicht verfügbar.

Aeronave

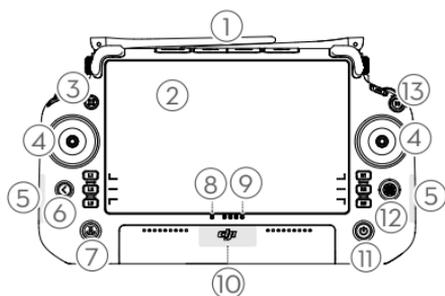
La aeronave DJI FLYCART™ 30 cuenta con una estructura truss de inclinación. La aeronave está equipada con un sistema de radar de matriz en fase activa frontal y posterior y un sistema de visión binocular frontal e inferior para garantizar la seguridad de vuelo. Gracias a la cámara FPV HD y el estabilizador inclinable, la aeronave puede generar rutas de vuelo con precisión. La estructura de la aeronave de doble hélice coaxial y los sistemas de batería dual permiten vuelos de larga duración seguros. La aeronave también cuenta con un paracaídas integrado para proteger la aeronave y la carga en caso de emergencia. El sistema de carga dispone de una capacidad de almacenamiento máxima de 70 L. El sistema de cabestrante opcional permite cargar y descargar carga aérea en entornos difíciles donde la aeronave no puede aterrizar. La carga útil máxima de la aeronave es de 30 kg en modo de batería dual.



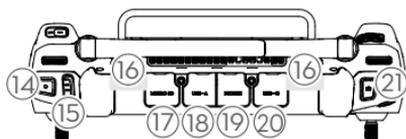
- | | | |
|---|--|--|
| 1. Hélices | 8. Cámara FPV con estabilizador | 16. Radar de matriz en fase activa trasero |
| 2. Motores | 9. Spotlights | 17. Antenas de transmisor de vídeo |
| 3. Regulador electrónico de velocidad | 10. Radar de matriz en fase activa frontal | 18. Ledes traseros |
| 4. Ledes frontales | 11. Paracaídas | 19. Antenas GNSS |
| 5. Brazos del bastidor | 12. Batería de vuelo inteligente | |
| 6. Sistema de visión binocular frontal | 13. Sensores de peso | |
| 7. Sistema de visión binocular inferior | 14. Caja de carga | |
| | 15. Tren de aterrizaje | |

Control remoto

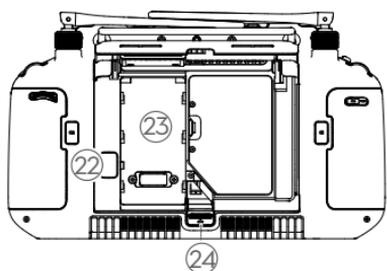
El control remoto DJI RC Plus cuenta con transmisión de vídeo O3 y puede transmitir una vista HD en directo desde la cámara de la aeronave a la pantalla táctil. El control remoto está equipado con una amplia gama de botones funcionales, así como botones personalizables, para controlar fácilmente la aeronave y operar la cámara con estabilizador. La pantalla integrada de alto brillo de 7.02 pulgadas ofrece una resolución de 1920×1200 píxeles. El sistema operativo Android dispone de diversas funciones, como GNSS, Wi-Fi y Bluetooth. El control remoto ofrece un tiempo de funcionamiento máximo de 3 horas y 18 minutos con la batería interna, y hasta 6 horas si se usa con una batería inteligente WB37 externa.



1. Antenas externas
2. Pantalla táctil
3. Botón de autoridad de aeronave
4. Palancas de control
5. Antenas Wi-Fi internas
6. Botón de retroceso/función
7. Botón de regreso al punto de origen (RPO)
8. Ledes de estado
9. Ledes de nivel de batería
10. Antenas GNSS internas
11. Botón de encendido
12. Botón 5D
13. Botón de detener vuelo



14. Botón reservado
15. Selector de modo de vuelo
16. Antenas internas
17. Ranura para tarjeta microSD
18. Puerto USB-A
19. Puerto HDMI
20. Puerto USB-C
21. Botón reservado



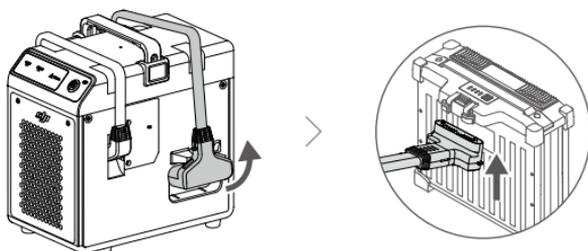
22. Botón de liberación de batería
23. Compartimento de la batería
24. Botón de liberación de la tapa trasera

Uso de FlyCart 30

1. Carga

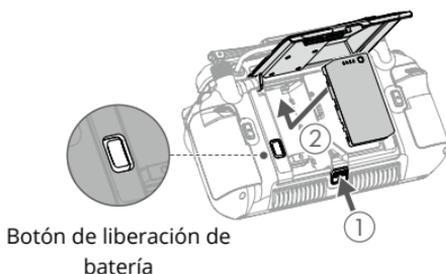
Carga de la batería de vuelo inteligente DB2000

Use la estación de baterías inteligentes C8000 para cargar la batería de vuelo inteligente DB2000. Es necesario activar la estación de baterías inteligentes C8000 antes de utilizarse por primera vez, y es necesario activar la batería de vuelo inteligente DB2000 mediante la estación de baterías inteligentes C8000.

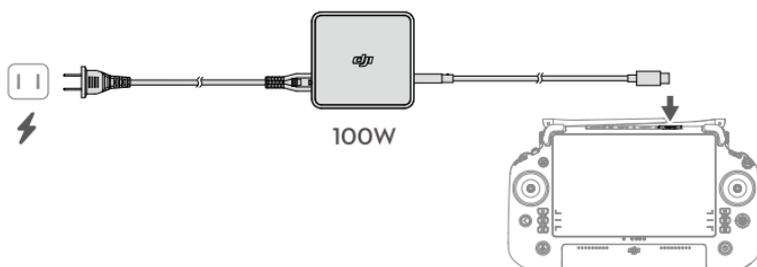


Carga del control remoto

- a. Instalación de la batería inteligente WB37: pulse el botón de liberación de la tapa trasera para abrir dicha tapa ①. Inserte la batería WB37 en el compartimento de batería y empujela hacia delante hasta que quede colocada firmemente con un clic ②. Para extraer la batería WB37, mantenga presionado el botón de liberación de la batería y empuje la batería hacia abajo.



- b. Utilice el adaptador de corriente USB-C de 100 W de DJI para cargar el control remoto. Es necesario cargar la batería interna del control remoto para activarlo antes de usarlo por primera vez. Los ledes de nivel de batería parpadearán para indicar que la batería interna está activada y que se ha iniciado la carga.



- El control remoto no se puede encender antes de activar la batería interna.

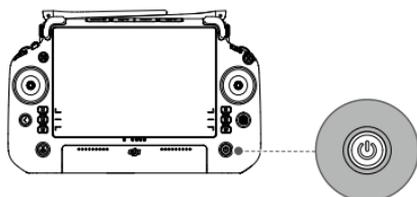
2. Preparación del control remoto

Comprobación de los niveles de batería

Pulse el botón de encendido una vez para comprobar el nivel actual de la batería interna cuando el control remoto esté apagado.

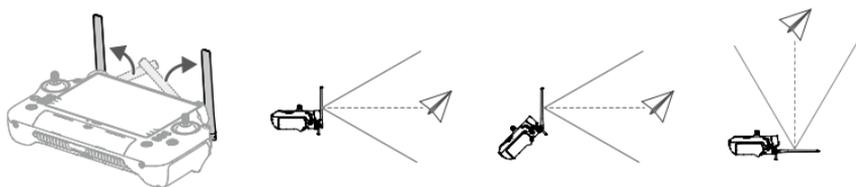
Encender/apagar

Pulse una vez y, a continuación, mantenga pulsado el botón de encendido para encender o apagar el control remoto. Se debe activar el control remoto antes de usarlo por primera vez. Siga las instrucciones para la activación.



Ajuste de las antenas

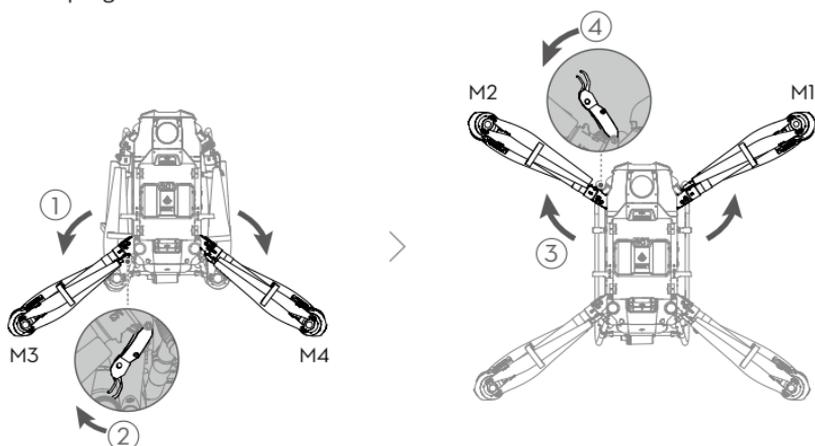
Despliegue las antenas y ajústelas. La posición de las antenas afecta a la intensidad de la señal del control remoto.

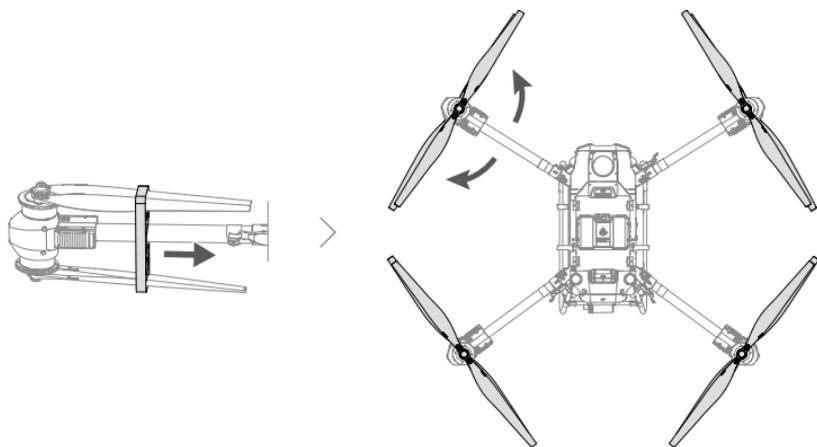


3. Preparación de la aeronave

Despliegue de la aeronave

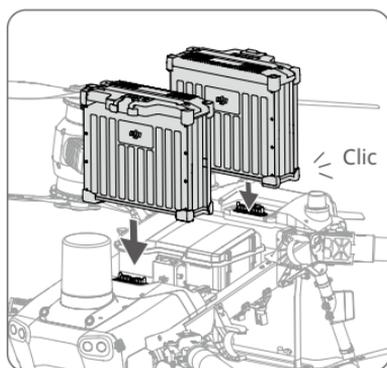
- Aparte la sujeción de las hélices de los brazos del bastidor. Despliegue los brazos del bastidor M3 y M4 ① ② antes de desplegar los brazos del bastidor M1 y M2 ③ ④. Cierre el bloqueo del brazo de cada uno de los brazos del bastidor.
- Retire la sujeción de las hélices.
- Despliegue las hélices.





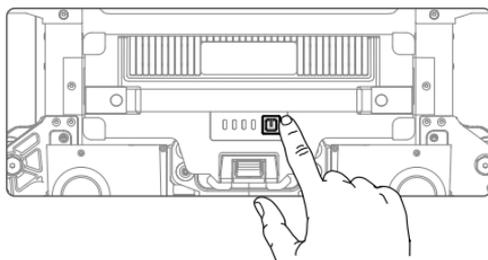
Instalación de la batería de vuelo inteligente

Instale las dos baterías como se muestra en el diagrama. Presione la batería hasta que escuche dos clics.



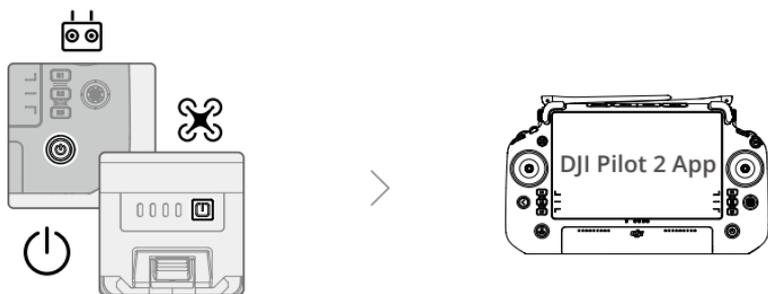
Comprobación del nivel de batería: presione el botón de encendido una vez.

Encender/apagar: pulse una vez y, a continuación, mantenga pulsado el botón de encendido.



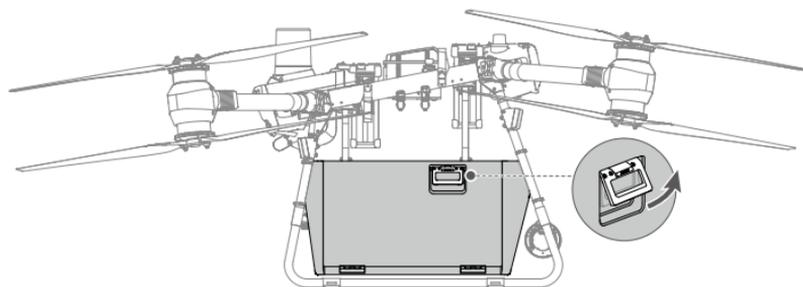
Activación de la aeronave

Encienda la aeronave y el control remoto, abra DJI PILOT™ 2 y siga las instrucciones en pantalla para activar la aeronave.



Uso de la caja de carga

Abra la caja de carga y coloque dentro la carga.



- Asegúrese de que la batería esté instalada correctamente. Asegúrese de que la batería esté apagada durante la instalación.
- Para extraer la batería, pulse la hebilla de la batería y levante la batería.
- Para plegar los brazos del bastidor, pliegue los brazos del bastidor M1 y M2 antes de plegar los brazos del bastidor M3 y M4.

4. Preparación para el despegue

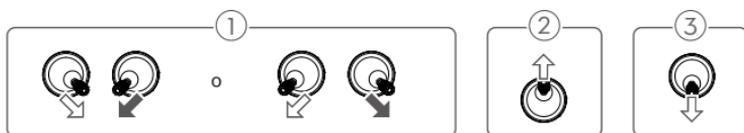
- a. Coloque la aeronave en el suelo en una zona que sea plana y esté despejada de modo que su parte trasera quede orientada hacia usted.
- b. Asegúrese de que las hélices estén bien montadas, de que no haya objetos extraños dentro de los motores y las hélices o sobre cualquiera de estos, de que las palas y los brazos de la hélice estén desplegados y de que los seguros de los brazos estén firmemente apretados.
- c. Asegúrese de que la batería de vuelo inteligente esté correctamente instalada.
- d. Encienda el control remoto y la aeronave y, a continuación, abra la aplicación DJI Pilot 2. Acceda a la Vista de cámara. Asegúrese de que la señal GNSS sea intensa y de que en la pantalla de la aplicación aparezca el mensaje «Listo para despegar (GNSS)» o «Listo para despegar (RTK)». De lo contrario, la aeronave no podrá despegar.



- Se recomienda utilizar el posicionamiento RTK. En la aplicación, vaya a Vista de cámara y pulse RTK para seleccionar un método de recepción de señales RTK.

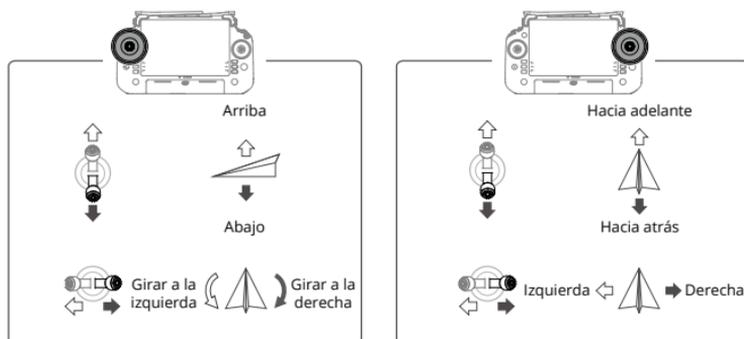
5. Vuelo manual

Despegue/aterrizaje manual



- 1 Arranque/detención de motores: ejecute el comando de combinación de palancas y manténgalas en esa posición durante dos segundos.
- 2 Despegue: mueva la palanca de control izquierda (modo 2) hacia arriba para despegar.
- 3 Aterrizaje: mueva la palanca de control izquierda (modo 2) hacia abajo hasta que la aeronave aterrice. Suelte la palanca de control izquierda cuando se hayan detenido los motores.

Modo de la palanca de control



El modo predeterminado de la palanca de control es el modo 2. La palanca de control izquierda controla la altitud y la orientación de la aeronave, mientras que la palanca de control derecha controla los movimientos adelante, atrás y laterales.



- Para evitar lesiones, manténgase alejado de las hélices y los motores cuando estén en movimiento durante el despegue y el aterrizaje.
- Utilice el control remoto para controlar la aeronave antes que el motor se detenga.
- NO detenga los motores en pleno vuelo. De lo contrario, provocará que la aeronave se estrelle. Los motores solo deben detenerse en pleno vuelo en una situación de emergencia, p. ej., si la aeronave ha sufrido una colisión.
- Tras el aterrizaje, apague la aeronave antes de apagar el control remoto.

6. Ruta de vuelo

Los usuarios pueden utilizar DJI Pilot 2 para añadir puntos para generar una ruta de vuelo y la aeronave volará automáticamente de acuerdo con la ruta. La ruta de vuelo simplifica y optimiza el proceso de distribución.

- a. Encienda el control remoto y la aeronave y, a continuación, acceda a la Vista de cámara en DJI Pilot 2.
- b. Seleccione Ruta de vuelo > Crear una ruta > Grabación de misión en directo.
- c. Controle manualmente la aeronave y añada puntos durante el vuelo para grabar una ruta.
- d. Vuelva a seleccionar Ruta de vuelo y, a continuación, seleccione una ruta de vuelo.

- e. Pulse el botón de inicio para empezar la ruta de vuelo.
- f. Vaya a Comprobar antes del vuelo y seleccione Cargar ruta para empezar.
- g. La aeronave volará al destino y aterrizará de acuerdo con la tarea de vuelo.



- Despegue únicamente en un área abierta y establezca la altitud de RPO adecuada según el entorno de funcionamiento.
- Pulse el botón de detener vuelo o toque el icono de detener en la aplicación para detener la tarea de vuelo. La aeronave entrará en vuelo estacionario y registrará el punto de interrupción, tras lo cual se podrá controlar la aeronave manualmente. Vuelva a seleccionar la tarea de vuelo para continuar. La aeronave regresará automáticamente al punto de interrupción y reanudará la tarea de vuelo. Preste atención a la seguridad de la aeronave cuando regrese a un punto de interrupción.

Especificaciones

• Aeronave (Modelo: E2MTR-30A)

Frecuencia de funcionamiento	2.4000-2.4835 GHz, 5.725-5.850 GHz*
Potencia del transmisor (PIRE)	2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5.8 GHz: <33 dBm (FCC), <23 dBm (SRRC), <14 dBm (CE)
Frecuencia de funcionamiento RTK/GNSS	RTK: GPS L1/L2, GLONASS F1/F2, BeiDou B1I/B2I/B3I, Galileo E1/E5b, QZSS L1/L2 GNSS: GPS L1, GLONASS F1, BeiDou B1I, Galileo E1, QZSS L1
Temperatura de funcionamiento	De -20 a 45 °C (de -4 a 113 °F)

• Radar de matriz en fase activa frontal (Modelo: RD241608RF)

Frecuencia de funcionamiento	24.05-24.25 GHz (NCC/FCC/MIC/KC/CE)
Consumo eléctrico	23 W
Potencia del transmisor (PIRE)	<20 dBm (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
Voltaje de funcionamiento	CC 15 V
Temperatura de funcionamiento	De -20 a 45 °C (de -4 a 113 °F)

• Radar de matriz en fase activa trasero (Modelo: RD241608RB)

Frecuencia de funcionamiento	24.05-24.25 GHz (NCC/FCC/MIC/KC/CE)
Consumo eléctrico	18 W
Potencia del transmisor (PIRE)	<20 dBm (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
Voltaje de funcionamiento	CC 15 V
Temperatura de funcionamiento	De -20 a 45 °C (de -4 a 113 °F)

• Control remoto (Modelo: RM700B)

Batería interna	Li-ion (6500 mAh a 7.2 V)
-----------------	---------------------------

Transmisión O3

Frecuencia de funcionamiento	2.4000-2.4835 GHz, 5.725-5.850 GHz
Potencia del transmisor (PIRE)	2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.8 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <23 dBm (SRRC)

Wi-Fi

Protocolo	Wi-Fi 6
Frecuencia de funcionamiento	2.4000-2.4835 GHz, 5.150-5.250 GHz, 5.725-5.850 GHz

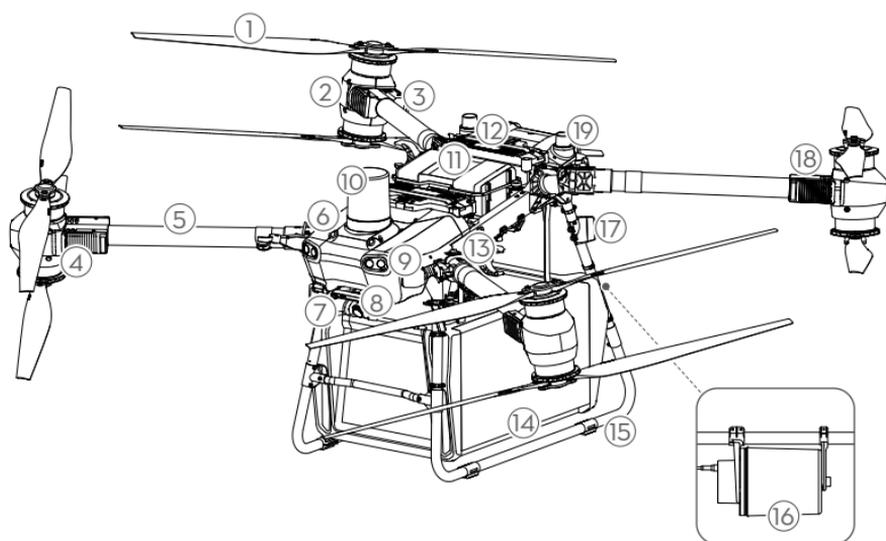
Bluetooth

Protocolo	Bluetooth 5.1
Frecuencia de funcionamiento	2.4000-2.4835 GHz
Potencia del transmisor (PIRE)	<10 dBm

* La banda de frecuencias de 5.8 GHz no está disponible en algunos países debido a las normativas nacionales.

Appareil

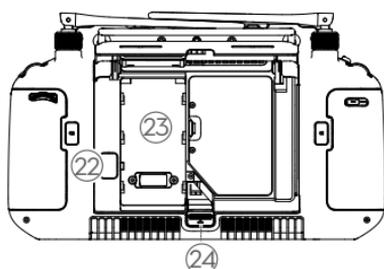
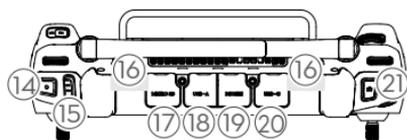
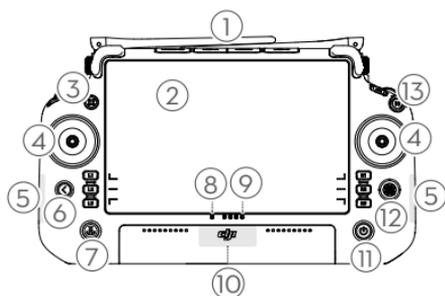
L'appareil DJI FLYCART™ 30 dispose d'une structure en treillis inclinable. Il est équipé d'un système de radar à réseau phasé avant et arrière et d'un système optique binoculaire vers l'avant et vers le bas pour assurer la sécurité de vol. Doté d'une caméra FPV HD et d'une nacelle inclinable, l'appareil peut générer des itinéraires de vol avec précision. Les systèmes de cadre à double hélice coaxiale et de double batterie de l'appareil assurent des vols sûrs et de longue durée. L'appareil dispose également d'un parachute embarqué pour se protéger et garantir la cargaison en cas d'urgence. Le système de cargaison a une capacité de stockage maximale de 70 L. Le système de treuil en option permet le chargement et le déchargement aériens de la cargaison dans des environnements difficiles où l'appareil ne peut pas atterrir. La charge utile maximale de l'appareil est de 30 kg en mode double batterie.



- | | | |
|---|---------------------------------------|---|
| 1. Hélices | 8. Nacelle caméra FPV | 16. Radar à réseau phasé vers l'arrière |
| 2. Moteurs | 9. Projecteurs | 17. Antennes de transmission vidéo |
| 3. Contrôleur électronique de vitesse | 10. Radar à réseau phasé vers l'avant | 18. LED arrière |
| 4. LED avant | 11. Parachute | 19. Antennes GNSS |
| 5. Bras | 12. Batterie de vol intelligente | |
| 6. Système optique binoculaire vers l'avant | 13. Capteurs de poids | |
| 7. Système optique binoculaire vers le bas | 14. Boîte à cargaison | |
| | 15. Train d'atterrissage | |

Radiocommande

La radiocommande DJI RC Plus est équipée de la transmission vidéo O3 et peut transmettre une vue HD en direct de la caméra de l'appareil pour l'afficher sur l'écran tactile. La radiocommande est dotée d'une large gamme de boutons fonctionnels ainsi que de boutons personnalisables, qui permettent de contrôler facilement l'appareil et de faire fonctionner la nacelle caméra. L'écran intégré de 7,02 pouces haute luminosité offre une résolution de 1 920 x 1 200 pixels. Le système d'exploitation Android est doté de diverses fonctions, telles que GNSS, Wi-Fi et Bluetooth. La radiocommande a une autonomie de fonctionnement maximale de 3 heures et 18 minutes avec la batterie interne et jusqu'à 6 heures lorsqu'elle est utilisée avec une Batterie Intelligente WB37 externe.



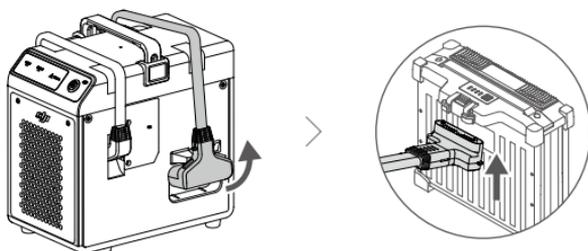
1. Antennes externes
2. Écran tactile
3. Bouton d'autorité de l'appareil
4. Joysticks
5. Antennes Wi-Fi internes
6. Bouton retour/fonction
7. Bouton RTH (Retour au point de départ)
8. LED d'état
9. LED de niveau de batterie
10. Antennes GNSS internes
11. Bouton d'alimentation
12. Bouton 5D
13. Bouton de mise en pause du vol
14. Bouton réservé
15. Bouton de mode de vol
16. Antennes internes
17. Emplacement pour carte microSD
18. Port USB-A
19. Port HDMI
20. Port USB-C
21. Bouton réservé
22. Bouton d'éjection de la batterie
23. Compartiment de la batterie
24. Bouton d'ouverture du cache arrière

Utilisation de FlyCart 30

1. Charge

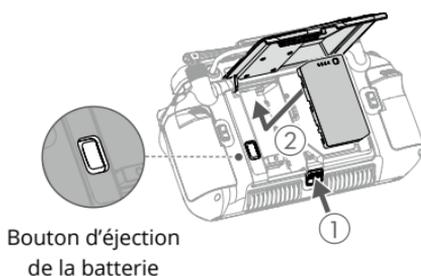
Charge de la Batterie de Vol Intelligente DB2000

Utilisez la Station de batteries intelligente C8000 pour recharger la Batterie de Vol Intelligente DB2000. La Station de batteries intelligente C8000 doit être activée avant la première utilisation, et la Batterie de Vol Intelligente DB2000 doit être activée au moyen de la Station de batteries intelligente C8000.

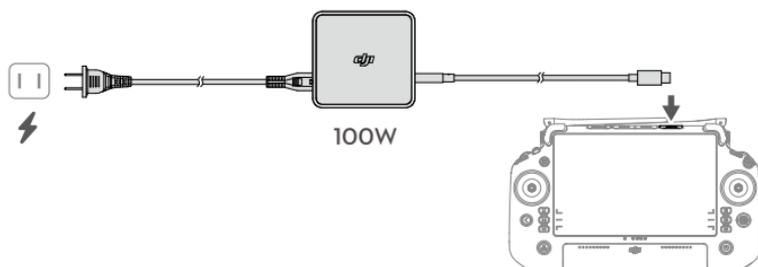


Charge de la radiocommande

a. Montage de la Batterie Intelligente WB37 : poussez le bouton d'ouverture du cache arrière pour l'ouvrir ①. Insérez la batterie WB37 dans son compartiment et poussez-le vers l'avant jusqu'à enclenchement ferme ②. Pour retirer la batterie WB37, appuyez et maintenez le bouton d'éjection de la batterie, puis poussez la batterie vers le bas.



b. Utilisez l'adaptateur secteur USB-C 100 W de DJI pour charger la radiocommande. La batterie interne de la radiocommande doit être chargée pour l'activer avant la première utilisation. Les voyants LED de niveau de batterie clignoteront pour indiquer l'activation de la batterie interne et l'état de la charge.



- La radiocommande ne peut pas être mise sous tension avant d'activer la batterie interne.

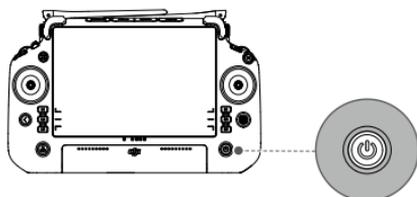
2. Préparation de la radiocommande

Vérification du niveau de charge de la batterie

Appuyez une fois sur le bouton d'alimentation pour vérifier le niveau de la batterie interne lorsqu'elle est mise hors tension.

Allumer/Éteindre

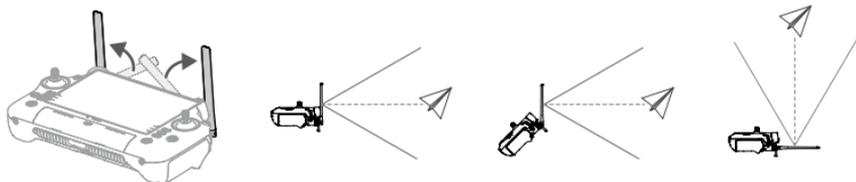
Appuyez une fois sur le bouton d'alimentation, puis une deuxième fois et maintenez-le enfoncé pour allumer/éteindre la radiocommande. La radiocommande doit être activée avant la première utilisation. Suivez les instructions pour l'activer.



FR

Ajustement des antennes

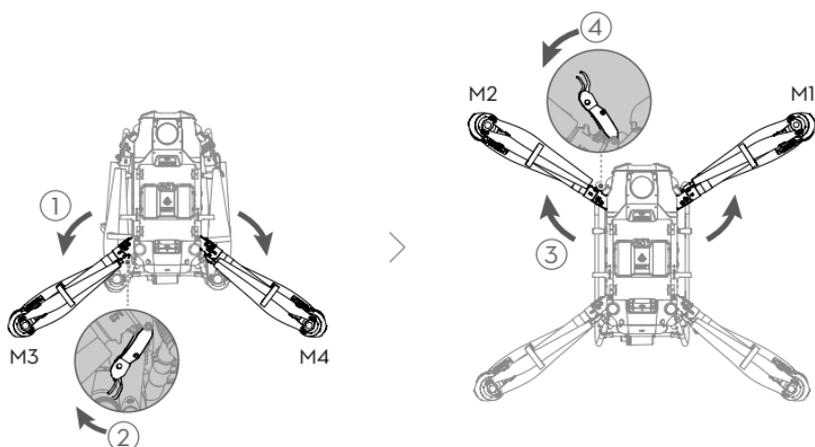
Dépliez et ajustez les antennes. La force du signal de la radiocommande est affectée par la position des antennes.

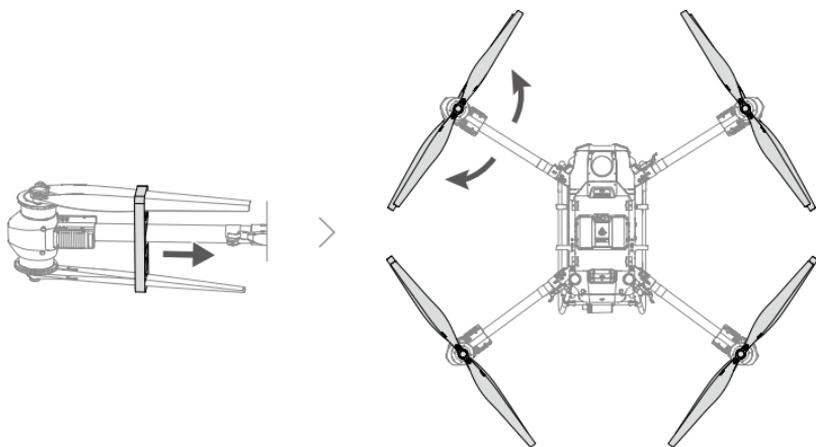


3. Préparation de l'appareil

Dépliage de l'appareil

- Écartez les attache-hélices des bras. Dépliez les bras M3 et M4 ① ② avant de déplier les bras M1 et M2 ③ ④. Verrouillez tous les bras.
- Retirez l'attache-hélices.
- Dépliez les hélices.

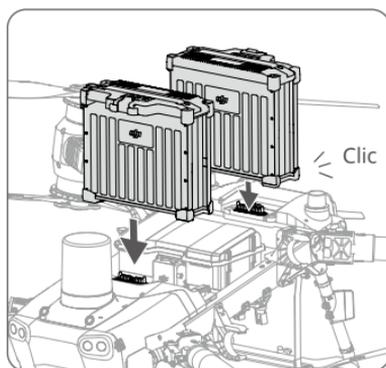




FR

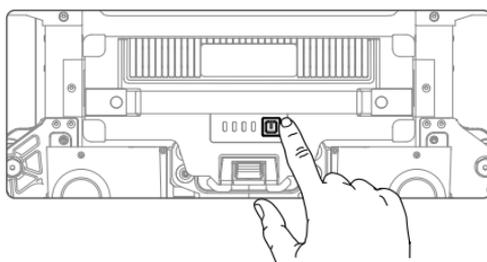
Installation de la Batterie de Vol Intelligente

Installez les deux batteries comme indiqué sur le diagramme. Appuyez sur la batterie jusqu'à ce que vous entendiez deux clics.



Vérification du niveau de batterie : appuyez une fois sur le bouton d'alimentation.

Allumer/éteindre : appuyez une fois sur le bouton d'alimentation, puis une deuxième fois et maintenez-le enfoncé.



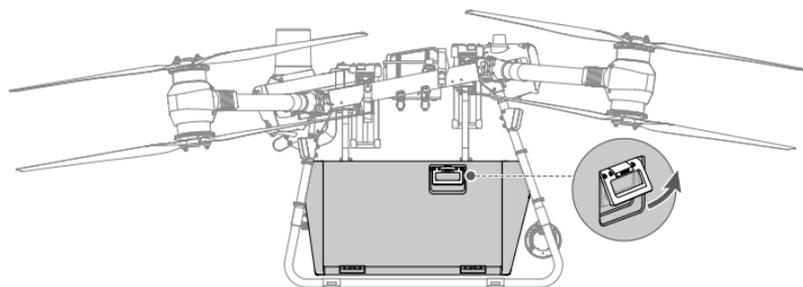
Activation de l'appareil

Allumez l'appareil et la radiocommande, lancez DJI PILOT™ 2 et suivez les instructions à l'écran pour activer l'appareil.



Utilisation de la boîte à cargaison

Ouvrez la boîte à cargaison et placez la cargaison à l'intérieur.



- Assurez-vous que la batterie est montée fermement. Assurez-vous que la batterie est éteinte pendant l'installation.
- Pour retirer la batterie, maintenez la glissière de batterie enfoncée et soulevez la batterie.
- Pour le pliage des bras, pliez les bras M1 et M2 avant M3 et M4.

4. Préparation au décollage

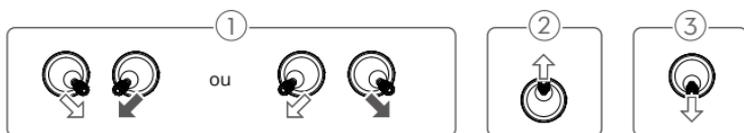
- a. Placez l'appareil sur un sol dégagé et plat, et orientez son arrière vers vous.
- b. Assurez-vous que les hélices sont solidement attachées, qu'il n'y a aucun objet étranger dans ou sur les moteurs et les hélices, avec ses pales et ses bras dépliés, et les verrous des bras fermement serrés.
- c. Assurez-vous que la Batterie de Vol Intelligente est montée fermement.
- d. Mettez la radiocommande et l'appareil sous tension, puis lancez DJI Pilot 2. Accédez à la Vue caméra. Assurez-vous que le signal GNSS est fort et que l'application affiche Prêt à DÉCOLLER (Ready to GO) (GNSS) ou Prêt à DÉCOLLER (RTK). Sinon, l'appareil ne peut pas décoller.



- Le positionnement RTK est recommandé. Dans l'application, accédez à la Vue caméra et appuyez sur RTK pour sélectionner une méthode de réception des signaux RTK.

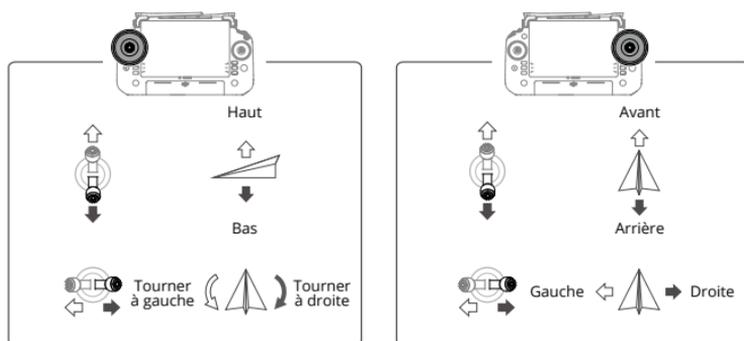
5. Vol manuel

Décollage/Atterrissage manuel



- ① Démarrez/arrêtez les moteurs : effectuez une Commande des joysticks (CSC) et maintenez-la pendant deux secondes.
- ② Décollage : poussez le joystick gauche (Mode 2) vers le haut pour décoller.
- ③ Atterrissage : poussez le joystick gauche (Mode 2) vers le bas jusqu'à ce que l'appareil atterrisse. Relâchez le joystick gauche une fois que les moteurs s'arrêtent.

Mode de Joystick



Le mode de joystick par défaut est le Mode 2. Le joystick gauche agit sur l'altitude et le cap de l'appareil, tandis que le joystick droit contrôle les mouvements vers l'avant, l'arrière, la gauche et la droite.



- Lors du décollage et de l'atterrissage, tenez-vous à distance des hélices en rotation et des moteurs pour éviter toute blessure.
- Assurez-vous d'utiliser la radiocommande pour contrôler l'appareil avant que le moteur ne s'arrête.
- N'arrêtez PAS les moteurs en plein vol. Sinon, l'appareil s'écrasera. Les moteurs ne doivent être arrêtés en plein vol qu'en situation d'urgence, par exemple, lorsque l'appareil est impliqué dans une collision.
- Assurez-vous de mettre l'appareil hors tension avant d'éteindre la radiocommande une fois atterri.

6. Itinéraire de vol

Les utilisateurs peuvent utiliser DJI Pilot 2 pour ajouter des points afin de générer un itinéraire de vol, et l'appareil volera automatiquement en fonction de l'itinéraire. L'itinéraire de vol rend le processus de livraison simple et plus efficace.

- a. Mettez la radiocommande et l'appareil sous tension et accédez à la Vue caméra dans DJI Pilot 2.
- b. Sélectionnez Itinéraire de vol > Créer un itinéraire > Enregistrement de mission en direct.
- c. Contrôlez manuellement l'appareil et ajoutez des points pendant le vol pour enregistrer un itinéraire.
- d. Sélectionnez à nouveau Itinéraire de vol, et sélectionnez un itinéraire de vol.

- e. Appuyez ensuite sur le bouton Démarrer pour commencer l'itinéraire de vol.
- f. Effectuez les Vérifications avant vol, puis appuyez sur Charger un itinéraire pour commencer.
- g. L'appareil volera jusqu'à la destination et atterrira selon la tâche de vol.



- Ne décollez que dans une zone dégagée et configurez une altitude RTH appropriée en fonction des conditions d'utilisation.
- Appuyez sur le bouton de mise en pause du vol ou appuyez sur l'icône d'arrêt de l'application pour arrêter la tâche de vol. L'appareil se met en vol stationnaire et enregistre le point d'arrêt. Après cela, l'appareil peut être contrôlé manuellement. Sélectionnez à nouveau la tâche de vol pour continuer. L'appareil reviendra automatiquement au point d'arrêt et resumera la tâche de vol. Faites attention à la sécurité de l'appareil lorsqu'il retourne à un point d'arrêt.

Caractéristiques

• Appareil (modèle : E2MTR-30A)

Fréquence de fonctionnement	2,4000 à 2,4835 GHz, 5,725 à 5,850 GHz*
Puissance de l'émetteur (EIRP)	2,4 GHz : < 33 dBm (FCC), < 20 dBm (SRRRC/CE/MIC) 5,8 GHz : < 33 dBm (FCC), < 23 dBm (SRRRC), < 14 dBm (CE)
Fréquence de fonctionnement RTK/GNSS	RTK : GPS L1/L2, GLONASS F1/F2, BeiDou B1I/B2I/B3I, Galileo E1/E5b, QZSS L1/L2 GNSS : GPS L1, GLONASS F1, BeiDou B1I, Galileo E1, QZSS L1
Température de fonctionnement	-20 à 45 °C (-4 à 113 °F)

• Radar à réseau phasé vers l'avant (modèle : RD241608RF)

Fréquence de fonctionnement	24,05-24,25 GHz (NCC/FCC/MIC/KC/CE)
Consommation électrique	23 W
Puissance de l'émetteur (EIRP)	<20 dBm (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
Tension de fonctionnement	15 V CC
Température de fonctionnement	-20 à 45 °C (-4 à 113 °F)

• Radar à réseau phasé arrière (modèle : RD241608RB)

Fréquence de fonctionnement	24,05-24,25 GHz (NCC/FCC/MIC/KC/CE)
Consommation électrique	18 W
Puissance de l'émetteur (EIRP)	<20 dBm (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
Tension de fonctionnement	15 V CC
Température de fonctionnement	-20 à 45 °C (-4 à 113 °F)

• Radiocommande (modèle : RM700B)

Batterie interne	Li-ion (6 500 mAh à 7,2 V)
------------------	----------------------------

Transmission O3

Fréquence de fonctionnement	2,4000 à 2,4835 GHz, 5,725 à 5,850 GHz
Puissance de l'émetteur (EIRP)	2,4 GHz : < 33 dBm (FCC), < 20 dBm (CE/SRRRC/MIC) 5,8 GHz : < 33 dBm (FCC) ; < 14 dBm (CE) ; < 23 dBm (SRRRC)

Wi-Fi

Protocole	Wi-Fi 6
Fréquence de fonctionnement	2,4000 à 2,4835 GHz ; 5,150 à 5,250 GHz ; 5,725 à 5,850 GHz

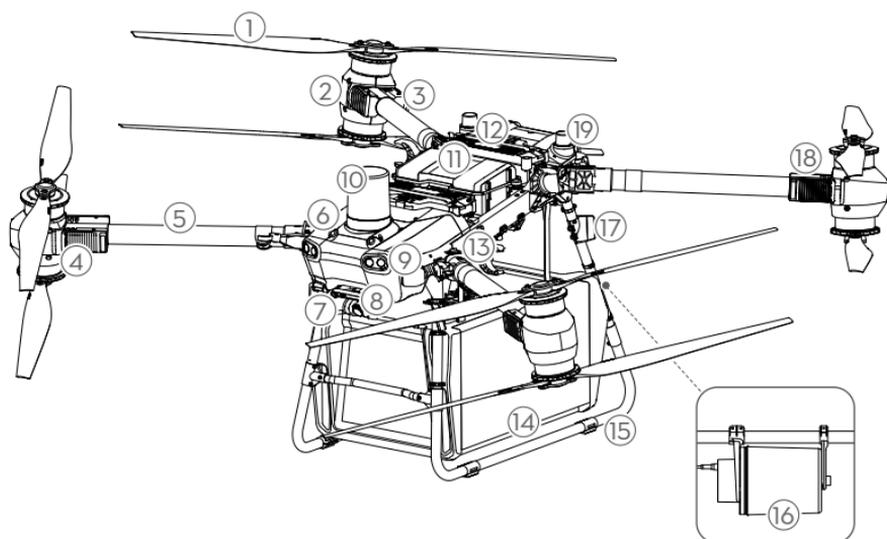
Bluetooth

Protocole	Bluetooth 5.1
Fréquence de fonctionnement	2,4000 à 2,4835 GHz
Puissance de l'émetteur (EIRP)	< 10 dBm

* La fréquence 5,8 GHz n'est pas disponible dans certains pays en raison des réglementations locales.

Aeromobile

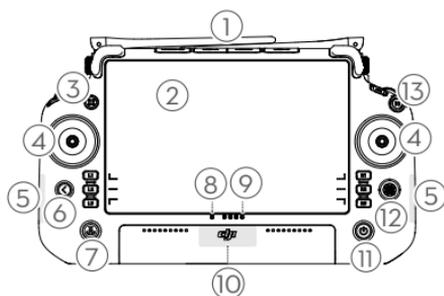
L'aeromobile DJI FLYCART™ 30 presenta un meccanismo di inclinazione. L'aeromobile è dotato di radar con rilevamento di fase anteriore e posteriore e del sistema di visione binoculare verso il basso e in avanti per garantire la sicurezza durante il volo. Dotato di una videocamera FPV HD con stabilizzatore inclinabile, l'aeromobile è in grado di generare i percorsi di volo in modo preciso. La struttura coassiale a doppia elica dell'aeromobile e i sistemi con duplice batteria permettono di volare a lungo e in sicurezza. Inoltre, il paracadute a bordo proteggerà l'aeromobile e il carico in caso di emergenza. Il sistema Cargo presenta una capacità di stoccaggio di 70 L. Il sistema Winch opzionale permette il carico e lo scarico aereo del carico in ambiente ostili che impediscono all'aeromobile di atterrare. Il carico massimo dell'aeromobile è di circa 30 kg in modalità batteria doppia.



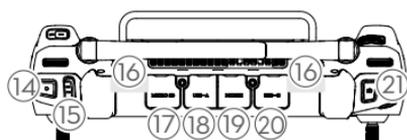
- | | | |
|---|---|--|
| 1. Eliche | 8. Fotocamera stabilizzata FPV | 14. Scatola di spedizione |
| 2. Motori | 9. Riflettori | 15. Carrello di atterraggio |
| 3. Controllo elettronico della velocità | 10. Radar con rilevamento di fase anteriore | 16. Radar con rilevamento di fase posteriore |
| 4. LED anteriori | 11. Paracadute | 17. Antenne del trasmettitore video |
| 5. Bracci telaio | 12. Batteria di volo intelligente | 18. LED posteriori |
| 6. Sistema di visione binoculare in avanti | 13. Sensori del peso | 19. Antenne GNSS |
| 7. Sistema di visione binoculare verso il basso | | |

Radiocomando

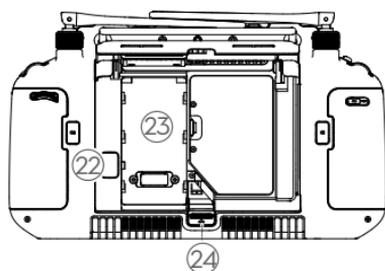
Il radiocomando DJI RC Plus è dotato di trasmissione video O3 e può trasmettere dalla fotocamera di un aeromobile al touchscreen in live HD. Il radiocomando è dotato di una vasta gamma di tasti funzione, oltre che di pulsanti personalizzabili, che consentono di controllare l'aeromobile e usare la fotocamera con facilità. Lo schermo integrato da 7,02 pollici ad alta luminosità offre una risoluzione di 1920×1200 pixel. Il sistema operativo Android è dotato di diverse funzioni, come GNSS, Wi-Fi e Bluetooth. Il radiocomando ha una durata operativa massima di 3 ore e 18 minuti con la batteria interna, e fino a 6 ore se utilizzato con la Batteria intelligente esterna WB37.



1. Antenne esterne
2. Touchscreen
3. Pulsante Aircraft Authority
4. Levette di comando
5. Antenne Wi-Fi interne
6. Pulsante Indietro/Funzione
7. Pulsante di ritorno automatico (RTH)
8. LED di stato
9. LED di livello di carica della batteria
10. Antenne GNSS interne
11. Tasto di accensione
12. Pulsante 5D
13. Pulsante di pausa del volo



14. Pulsante riservato
15. Commutatore della modalità di volo
16. Antenne interne
17. Vano per scheda microSD
18. Porta USB-A
19. Porta HDMI
20. Porta USB-C
21. Pulsante riservato



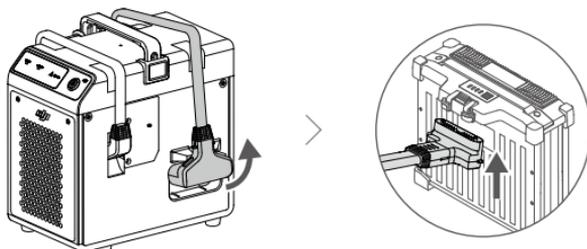
22. Pulsante di rilascio della batteria
23. Vano batteria
24. Pulsante di rilascio della copertura posteriore

Utilizzo del FlyCart 30

1. Ricarica

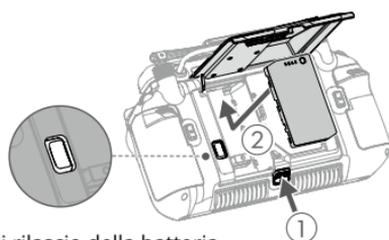
Ricarica della Batteria di volo intelligente DB2000

Usare la Stazione batteria intelligente C8000 per caricare la Batteria di volo intelligente DB2000. La Stazione batteria intelligente C8000 deve essere attivata prima di venire usata per la prima volta, e la Batteria di volo intelligente DB2000 deve essere attivata utilizzando la Stazione batteria intelligente C8000.



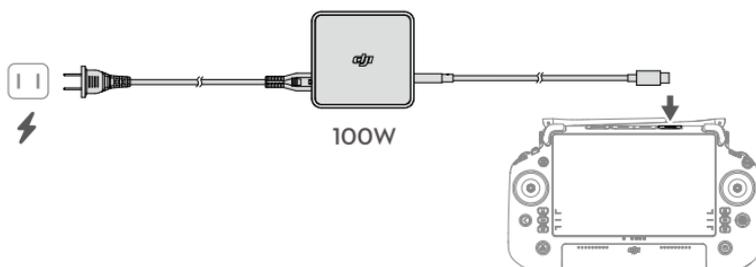
Ricarica del radiocomando

a. Montare la Batteria intelligente WB37: premere il pulsante di rilascio della copertura fino alla fine per aprire la copertura ①. Inserire la batteria WB37 nell'apposito vano e spingerla in avanti fino a udirla scattare fermamente in posizione ②. Per rimuovere la batteria WB37, rimuovere lo sportello di protezione, premere sul pulsante di rilascio della batteria e spingere la batteria verso il basso.



Pulsante di rilascio della batteria

b. Usare un adattatore di corrente USB-C ufficiale DJI da 100 W per ricaricare il radiocomando. Ricaricare per attivare la batteria interna del radiocomando al primo utilizzo. I LED del livello di carica della batteria iniziano a lampeggiare per indicare l'attivazione e l'avvio della ricarica della batteria interna.



- Il radiocomando non può essere acceso prima dell'attivazione della batteria interna.

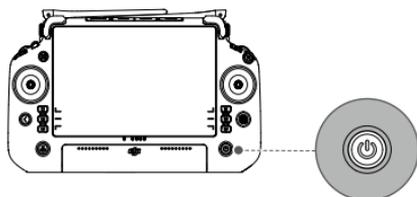
2. Preparazione del radiocomando

Controllo dei livelli di carica della batteria

Premere una volta sul pulsante di accensione per verificare il livello di carica della batteria interna quando il dispositivo è spento.

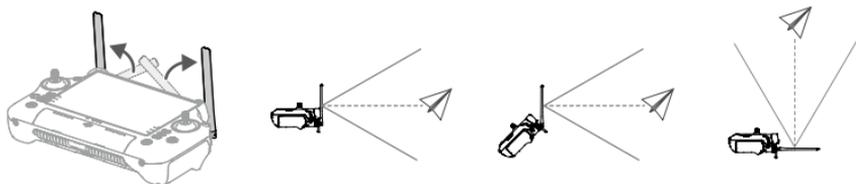
Accensione/Spengimento

Premere una volta, quindi premere e tenere premuto il pulsante di accensione per accendere o spegnere il radiocomando. Il radiocomando deve essere attivato prima di utilizzarlo per la prima volta. Seguire le indicazioni per eseguire l'attivazione.



Regolazione delle antenne

Dispiegare le antenne e regolarne la posizione. La forza di segnale del radiocomando (RC) è condizionata dalla posizione delle antenne.



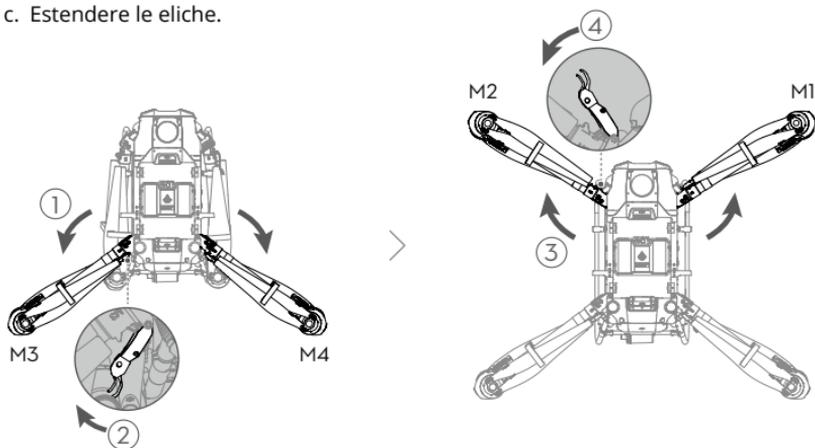
3. Preparazione dell'aeromobile

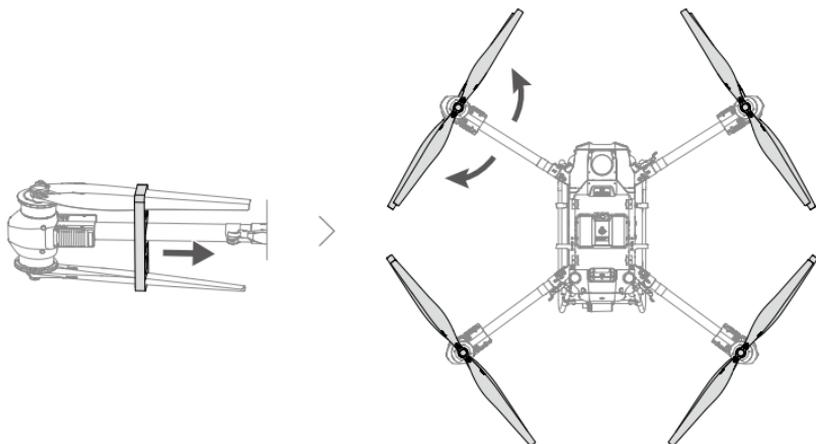
Apertura dell'aeromobile

a. Allontanare la copertura per eliche dai bracci del telaio. Aprire i bracci M3 e M4 ① ② prima di aprire i bracci del telaio M1 e M2 ③ ④. Bloccare ciascun braccio del telaio.

b. Rimuovere la copertura per eliche.

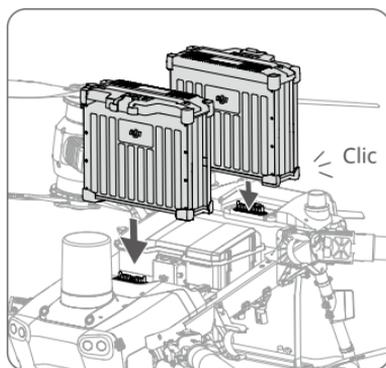
c. Estendere le eliche.





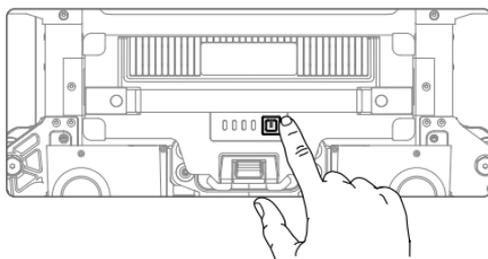
Installazione della Batteria di volo intelligente

Installare le due batterie come illustrato nel diagramma. Spingere la batteria verso il basso fino a sentire due clic.



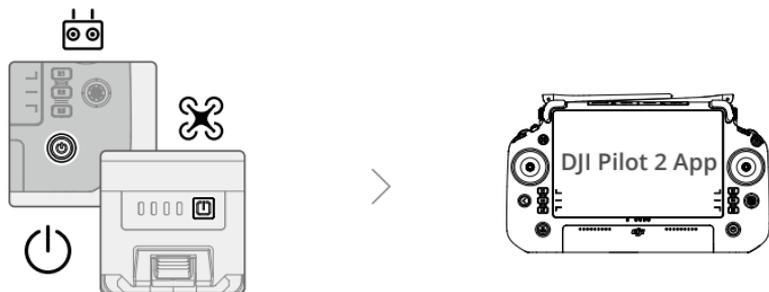
Controllare il livello della batteria: premere una volta il pulsante di accensione.

Accensione/spengimento: premere una volta, quindi premere e tenere premuto il pulsante di accensione.



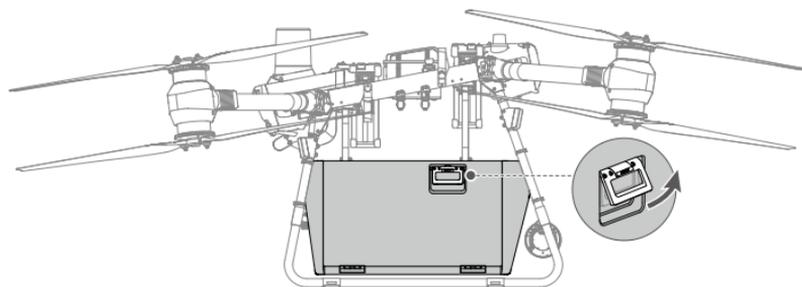
Attivazione dell'aeromobile

Dopo aver acceso l'aeromobile e il radiocomando, aprire DJI PILOT™ 2 e seguire le istruzioni sullo schermo per attivare l'aeromobile.



Utilizzare la scatola di spedizione.

Aprire la scatola di spedizione e collocarvi il carico all'interno.



- Assicurarsi che la batteria sia montata saldamente. Verificare che la batteria sia spenta durante il processo d'installazione.
- Per rimuovere la batteria, premere e tenere premuto il fermo, quindi sollevare la batteria.
- Per chiudere i bracci del telaio, chiudere i bracci M1 e M2 prima dei bracci del telaio M3 e M4.

4. Preparazione al decollo

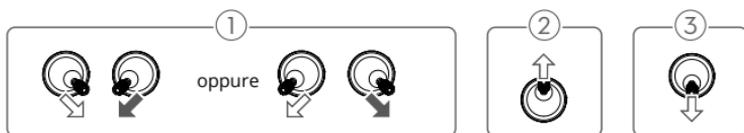
- a. Posizionare l'aeromobile su un terreno aperto e piano con la sua parte posteriore rivolta verso l'utente.
- b. Accertarsi che le eliche siano montate in modo sicuro, che non siano presenti oggetti estranei all'interno o sui motori e sulle eliche, che le pale e i bracci delle eliche siano dispiegati e che i fermi dei bracci siano serrati saldamente.
- c. Assicurarsi che la batteria di volo intelligente sia montata saldamente.
- d. Accendere il radiocomando e l'aeromobile, quindi avviare DJI Pilot 2. Accedere alla vista fotocamera. Accertarsi che il segnale GNSS sia forte e che nello schermo sia visualizzato Ready to GO (GNSS) (Pronto all'uso (GNSS)) o Ready to GO (RTK) (Pronto all'uso (RTK)). In caso contrario, l'aeromobile non potrà decollare.



- Si consiglia di eseguire il posizionamento RTK. Nell'app, andare a Camera View (Vista fotocamera), toccare RTK per selezionare un metodo di ricezione dei segnali RTK.

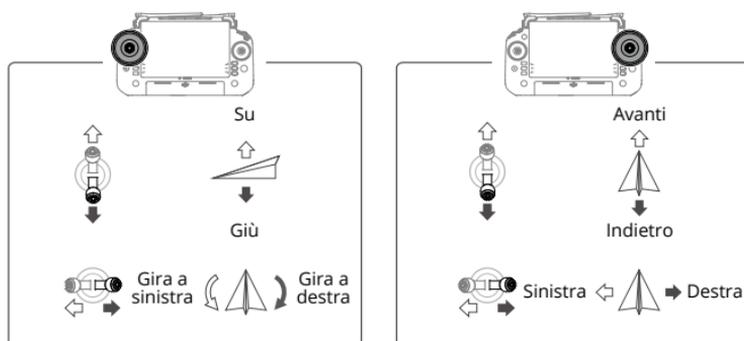
5. Volo manuale

Decollo/Atterraggio manuale



- ① Avviare/Arrestare i motori: azionare il Comando a stick combinato (CSC) e tenerlo azionato per due secondi.
- ② Decollo: spingere lentamente lo stick di controllo sinistro (Modalità 2) verso l'alto per decollare.
- ③ Atterraggio: spingere lentamente lo stick di controllo sinistro (Modalità 2) verso il basso, fino all'atterraggio dell'aeromobile. Rilasciare lo stick di sinistra una volta che i motori si sono arrestati.

Modalità joystick



La modalità predefinita degli stick di controllo è la Modalità 2. Lo stick di comando sinistro controlla l'altitudine e la direzione dell'aeromobile, mentre quello destro controlla i movimenti in avanti, all'indietro e laterali dello stesso.



- Durante il decollo e l'atterraggio, tenersi a debita distanza da eliche e motori in funzione onde evitare infortuni.
- Assicurarsi di utilizzare il radiocomando per controllare l'aeromobile prima che il motore si arresti.
- **NON** spegnere i motori durante il volo. Altrimenti ciò causerà la caduta dell'aeromobile. I motori devono essere spenti durante il volo solo in una situazione di emergenza, ad esempio in seguito a una collisione.
- Dopo l'atterraggio, assicurarsi di spegnere l'aeromobile prima di spegnere il radiocomando.

6. Rotte di volo

Gli utenti possono utilizzare DJI Pilot 2 per aggiungere punti per generare un percorso di volo, e l'aeromobile volerà automaticamente in base al percorso. La Rotte di volo semplifica il processo di consegna rendendolo anche più efficiente.

- a. Accendere il radiocomando e l'aeromobile e accedere alla Vista fotocamera in DJI Pilot 2.
- b. Selezionare Rotte di volo > Crea rotte > Registrazione missione live
- c. Controllare manualmente l'aeromobile e aggiungere punti durante il volo per registrare una rotte.

- d. Selezionare di nuovo Rotta di volo e selezionarne una.
- e. Quindi premere il pulsante di Avvio per avviare la rotta di volo.
- f. Eseguire il Controllo pre-volo e toccare Carica rotta per iniziare.
- g. L'aeromobile si dirigerà e atterrerà in base all'operazione.



- Decollare solo in aree aperte e impostare un'altitudine RTH appropriata in base all'ambiente operativo.
- Premere il pulsante di pausa del volo o toccare l'icona di arresto sull'app per interrompere l'attività di volo. L'aeromobile stazionerà in volo e registrerà il punto di interruzione. Successivamente, sarà possibile controllare manualmente l'aeromobile. Selezionare nuovamente l'attività di volo per continuare. L'aeromobile tornerà automaticamente al punto di interruzione e riprenderà l'attività di volo. Prestare attenzione alla sicurezza dell'aeromobile durante il ritorno a un punto di interruzione.

Specifiche

• Velivolo (Modello: E2MTR-30A)

Frequenza operativa	2.4000-2.4835 GHz, 5.725-5.850 GHz*
Potenza del trasmettitore (EIRP)	2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5.8 GHz: <33 dBm (FCC), <23 dBm (SRRC), <14 dBm (CE)
Frequenza operativa RTK/ GNSS	RTK:GPS L1/L2, GLONASS F1/F2, BeiDou B1I/B2I/B3I, Galileo E1/E5b, QZSS L1/L2 GNSS:GPS L1, GLONASS F1, BeiDou B1I, Galileo E1, QZSS L1
Temperatura di funzionamento	Da -20°C a 45°C

• Radar con rilevamento di fase anteriore (Modello: RD241608RF)

Frequenza operativa	24.05-24.25 GHz (NCC/FCC/MIC/KC/CE)
Consumo	23 W
Potenza del trasmettitore (EIRP)	<20 dBm (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
Tensione di funzionamento	C.c. 15V
Temperatura di funzionamento	Da -20°C a 45°C

• Radar con rilevamento di fase posteriore (Modello: RD241608RB)

Frequenza operativa	24.05-24.25 GHz (NCC/FCC/MIC/KC/CE)
Consumo	18 W
Potenza del trasmettitore (EIRP)	<20 dBm (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
Tensione di funzionamento	C.c. 15V
Temperatura di funzionamento	Da -20°C a 45°C

• Radiocomando (Modello: RM700B)

Batteria interna	Ioni di litio (6500 mAh a 7,2 V)
------------------	----------------------------------

Trasmissione O3

Frequenza operativa	2.4000-2.4835 GHz, 5.725-5.850 GHz
Potenza del trasmettitore (EIRP)	2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.8 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <23 dBm (SRRC)

Wi-Fi

Protocollo	Wi-Fi 6
Frequenza operativa	2.4000-2.4835 GHz, 5.150-5.250 GHz, 5.725-5.850 GHz

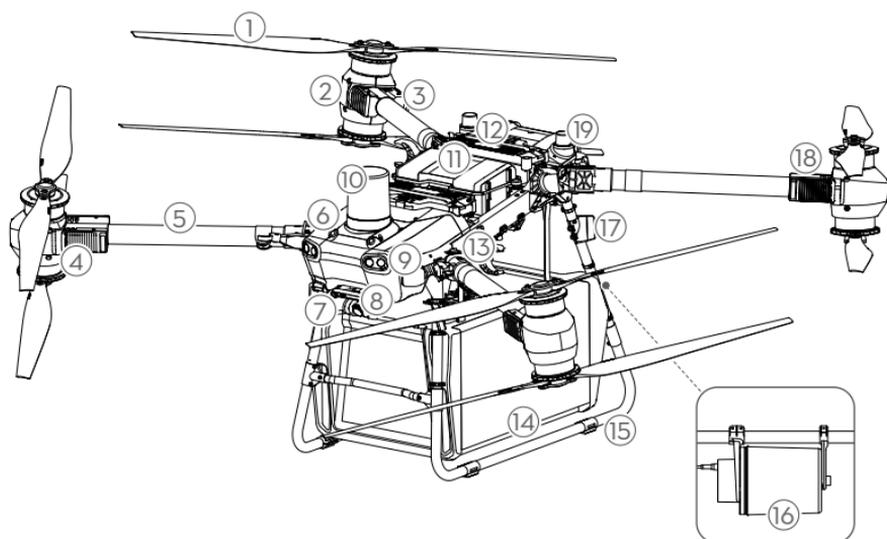
Bluetooth

Protocollo	Bluetooth 5.1
Frequenza operativa	2.4000-2.4835 GHz
Potenza del trasmettitore (EIRP)	<10 dBm

* 5.8 GHz non è disponibile in alcuni Paesi, per via delle normative locali.

Drone

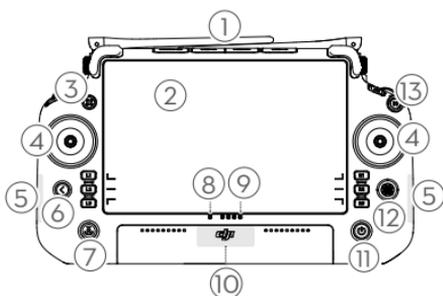
De DJI FLYCART™ 30-drone heeft een kantelbare trussconstructie. De drone is uitgerust met een gefaseerd array-radarsysteem en een voorwaarts en omlaag gericht binoculair zichtsysteem om de vliegveiligheid te garanderen. Via de HD FPV-camera met een kantelbare gimbal kan de drone nauwkeurig vliegroutes genereren. Het Co-Axis Dual-Prop droneframe en de dubbele accusystemen zorgen voor veilige, langdurige vluchten. De drone heeft ook een parachute aan boord om de drone en de lading in geval van nood te beschermen. Het vrachtsysteem heeft een maximale opslagcapaciteit van 70 L. Het optionele liersysteem maakt het laden en lossen van luchtvracht mogelijk in zware omstandigheden waar de drone niet kan landen. Het maximale laadvermogen van de drone is 30 kg in dubbele accumulodus.



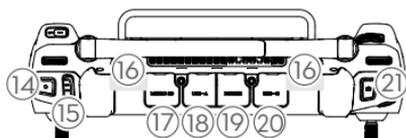
- | | | |
|---|---|---------------------------------------|
| 1. Propellers | 7. Naar beneden gericht binoculair zichtsysteem | 13. Gewichtssensoren |
| 2. Motoren | 8. FPV gimbalcamera | 14. Laadbak |
| 3. Elektronische snelheidsregelaar | 9. Schijnwerpers | 15. Landingsgestel |
| 4. Ledlampjes voorzijde | 10. Voorwaarts gerichte gefaseerde array-radar | 16. Gefaseerde array-radar achterkant |
| 5. Framearmen | 11. Parachute | 17. Antennes voor videozenders |
| 6. Voorwaarts gericht binoculair zichtsysteem | 12. Intelligent Flight-accu | 18. Ledlampjes achterzijde |
| | | 19. GNSS-antennes |

Afstandsbediening

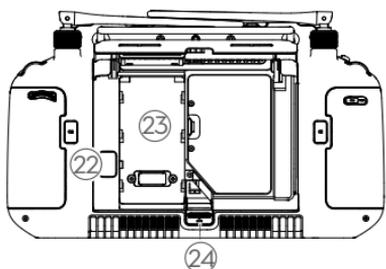
De DJI RC Plus-afstandsbediening beschikt over O3-videotransmissie en kan een HD-livebeeld van de camera van de drone naar het touchscreen-display verzenden. De afstandsbediening is uitgerust met een breed scala aan functionele en aanpasbare knoppen, waarmee u de drone eenvoudig kunt besturen en de gimbalcamera kunt bedienen. Het ingebouwde 7,02 inch scherm met hoge helderheid heeft een resolutie van 1920×1200 pixels. Het Android-besturingssysteem heeft verschillende functies, zoals GNSS, wifi en bluetooth. De afstandsbediening heeft een maximale gebruikstijd van 3 uur en 18 min met de interne accu en tot 6 uur bij gebruik met een externe, intelligente WB37-accu.



1. Externe antennes
2. Touchscreen
3. Knop Dronemachtiging
4. Joysticks
5. Interne wifi-antennes
6. Knop Terug/Functie
7. Knop Return to Home (RTH) (terug naar thuisbasis)
8. Statusleds
9. Accuniveau-leds
10. Interne GNSS-antennes
11. Aan-/uitknop
12. 5D-knop
13. Vliegpauszeknop



14. Voorbehouden knop
15. Vliegmodusshakelaar
16. Interne antennes
17. Sleuf voor microSD-kaart
18. USB-A-poort
19. HDMI-poort
20. USB-C-poort
21. Voorbehouden knop



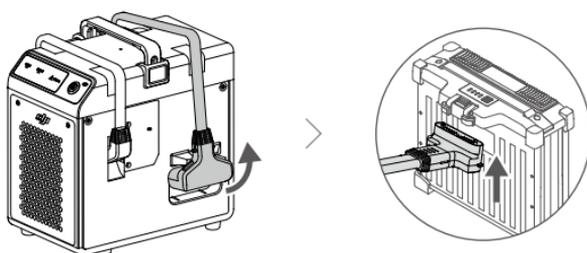
22. Accu-ontgrendelknop
23. Accucompartiment
24. Knop voor openen van afscherming aan de achterkant

De FlyCart 30 gebruiken

1. Opladen

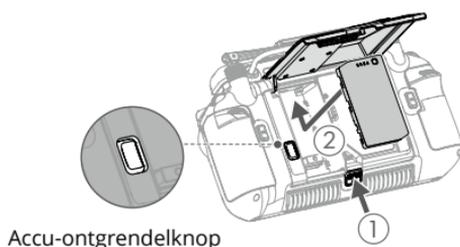
De DB2000 Intelligent Flight-accu opladen

Gebruik het intelligente C8000 Accustation om de DB2000 Intelligent Flight-accu op te laden. Het intelligente C8000 Accustation moet worden geactiveerd voordat het voor de eerste keer wordt gebruikt, en de DB2000 Intelligent Flight-accu moet worden geactiveerd met behulp van het intelligente C8000 Accustation.



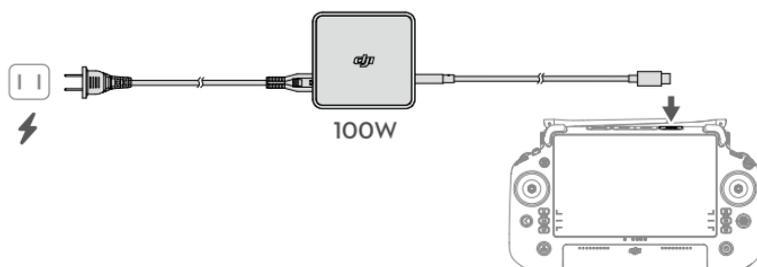
De afstandsbediening opladen

a. De intelligente WB37-accu monteren: druk op de ontgrendelknop van het achterdeksel om het achterdeksel te openen ①. Plaats de WB37-accu in het accucompartiment en duw deze naar voren totdat hij stevig op zijn plaats klikt ②. Voor het verwijderen van de WB37-accu houdt u de accu-ontgrendelknop ingedrukt en drukt u de accu naar beneden.



Accu-ontgrendelknop

b. Gebruik de DJI 100 W USB-C-netstroomadapter om de accu van de afstandsbediening op te laden. De interne accu van de afstandsbediening moet worden opgeladen voordat deze voor het eerst wordt gebruikt. De leds van het accuniveau beginnen te knipperen om aan te geven dat de interne accu is geactiveerd en het opladen is gestart.



- De afstandsbediening kan niet worden ingeschakeld voordat de interne accu is geactiveerd.

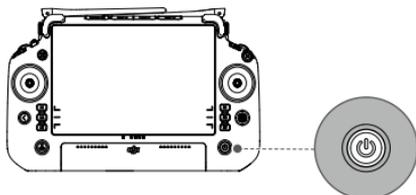
2. Voorbereiding van de afstandsbediening

Accuniveaus controleren

Druk eenmaal op de aan/uit-knop om het accuniveau van de interne accu te controleren wanneer deze is uitgeschakeld.

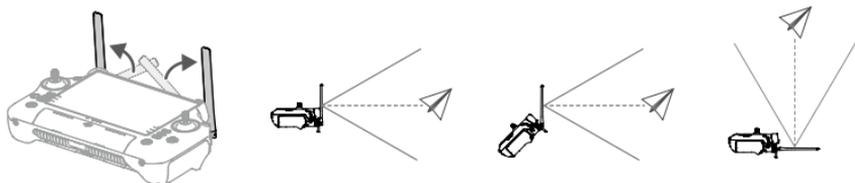
Aan/uit

Druk een keer en druk vervolgens opnieuw, en houd de aan/uit-knop nu ingedrukt om de afstandsbediening in- of uit te schakelen. De afstandsbediening moet voor het eerste gebruik worden geactiveerd. Volg de meldingen om te activeren.



De antennes verstellen

Klap de antennes open en stel ze af. De signaalsterkte van de afstandsbediening wordt beïnvloed door de positie van de antennes.



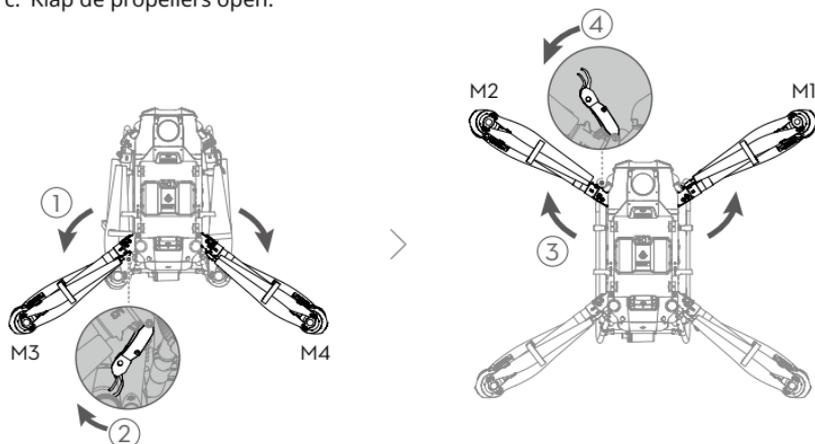
3. Voorbereiding van de drone

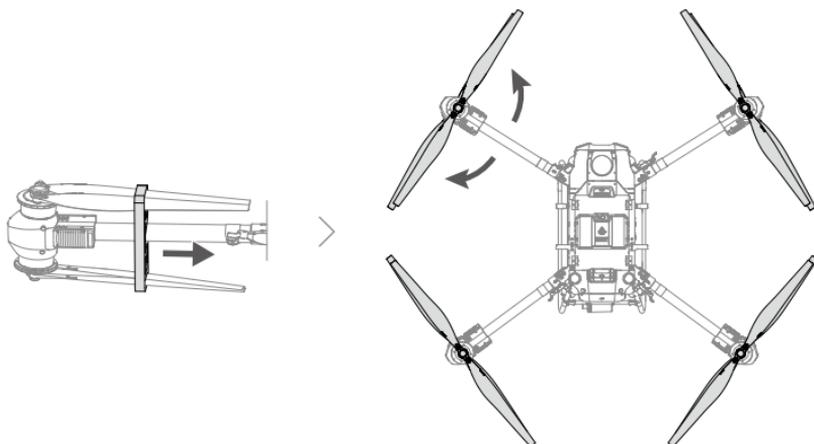
De drone uitvouwen

a. Verplaats de propellerhouder weg van de frame-armen. Vouw de M3- en M4-framearmen uit ① ② voordat u de M1- en M2-framearmen uitvouwt ③ ④. Vergrendel de armvergrendeling voor elk van de framearmen.

b. Verwijder de propellerhouder.

c. Klap de propellers open.

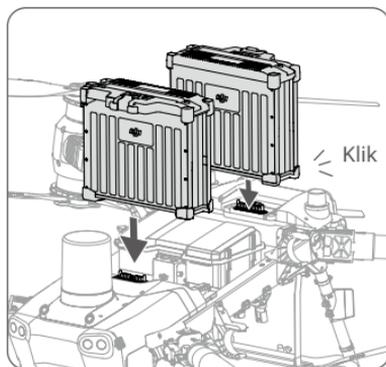




De Intelligent Flight-accu installeren

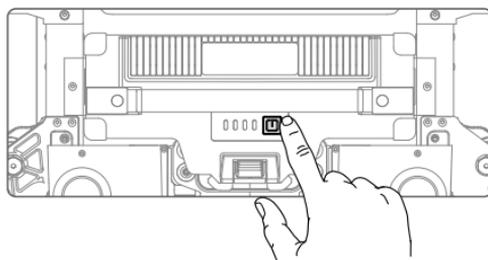
Plaats de twee accu's zoals weergegeven in het diagram. Druk de accu naar beneden totdat u twee klikken hoort.

TN



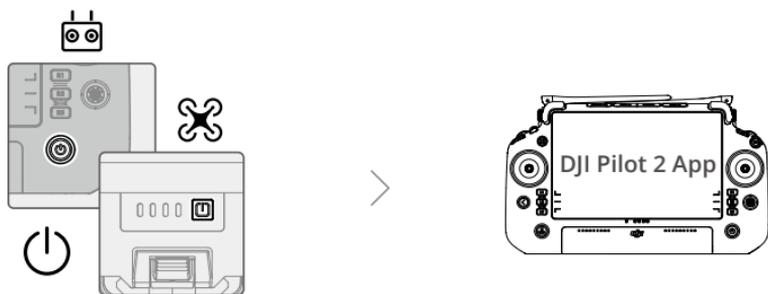
Het accuniveau controleren: druk één keer op de aan/uit-knop.

Aan/uitzetten: druk één keer en houd vervolgens de aan/uit-knop ingedrukt.



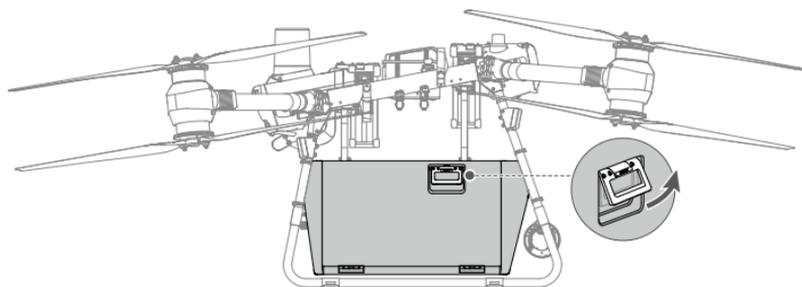
De drone activeren

Zet de drone en de afstandsbediening aan, start DJI PILOT™ 2 en volg de instructies op het scherm om de drone te activeren.



De laadbak gebruiken

Open de laadbak en plaats de lading erin.



- Zorg ervoor dat de accu stevig is bevestigd. Zorg ervoor dat de accu tijdens de installatie is uitgeschakeld.
- Om de accu te verwijderen, druk u op de klem en tilt u de accu op.
- Om de framearmen te vouwen, vouwt u de M1- en M2-framearmen vóór M3 en M4.

4. Voorbereiding op opstijgen

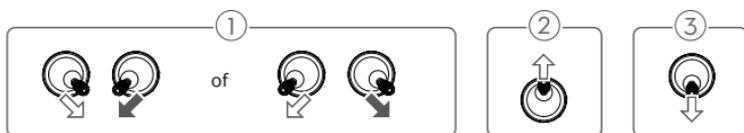
- a. Plaats de drone op een open, vlakke ondergrond met de achterkant van de drone naar u toe gericht.
- b. Zorg ervoor dat de propellers goed gemonteerd zijn, dat er geen vreemde voorwerpen in of op de motoren en propellers zitten, dat de propellerbladen en armen uitgeklappt zijn en dat de armkokers goed vastzitten.
- c. Zorg ervoor dat de Intelligent Flight-accu stevig op zijn plaats vastzit.
- d. Schakel de afstandsbediening en de drone in en start vervolgens DJI Pilot 2. Ga naar Cameraweergave. Zorg ervoor dat het GNSS-sigitaal sterk is en dat de app Klaar voor VERTREK (GNSS) of Klaar voor VERTREK (RTK) weergeeft. Anders kan de drone niet opstijgen.



- RTK-positionering wordt aanbevolen. Ga in de app naar Cameraweergave, tik op RTK om een methode te selecteren voor het ontvangen van RTK-signalen.

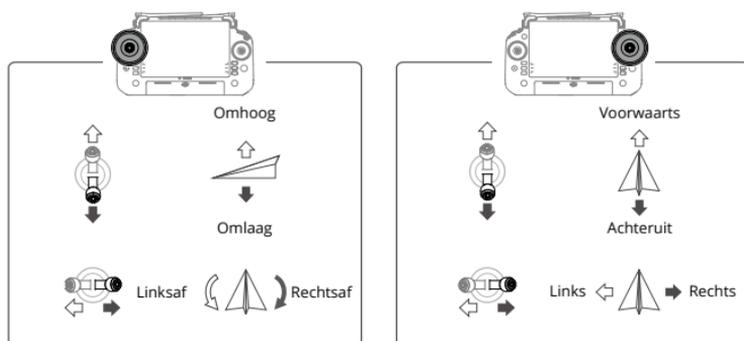
5. Handmatige vlucht

Handmatig opstijgen/landen



- ① Motoren starten/stoppen: voer de opdracht "Combinatie joystick" uit en houd deze twee seconden vast.
- ② Opstijgen: duw de linker controlestick (mode 2) omhoog om op te stijgen.
- ③ Landen: duw de linker stuurknuppel (mode 2) omlaag tot de drone landt. Laat de linker joystick los zodra de motoren zijn gestopt.

Joystickmodus



De standaardinstelling van de joystick is Stand 2. Met de linker joystick worden hoogte en koers aangestuurd, terwijl je met de rechter joystick vooruit, achteruit, naar links en naar rechts kunt bewegen.



- Blijf tijdens opstijgen of landen uit de buurt van de roterende propellers en motoren om letsel te voorkomen.
- Zorg ervoor dat u de afstandsbediening gebruikt om de drone te besturen voor de motor stopt.
- Stop de motoren NIET halverwege de vlucht. Anders zal de drone neerstorten. De motoren mogen alleen tijdens het vliegen worden gestopt als er een noodsituatie is, bijvoorbeeld wanneer de drone betrokken is bij een botsing.
- Zorg ervoor dat u de drone uitschakelt voordat u de afstandsbediening na de landing uitschakelt.

6. Vliegroute

Gebruikers kunnen DJI Pilot 2 gebruiken om punten toe te voegen om een vliegroute te genereren, en de drone vliegt automatisch volgens de route. Vliegroute maakt het bezorgproces eenvoudig en efficiënter.

- a. Schakel de afstandsbediening en de drone in en open Cameraweergave in DJI Pilot 2.
- b. Selecteer Vliegroute > Route aanmaken > Live opname van de missie.
- c. Bedien de drone handmatig en voeg tijdens de vlucht punten toe om een route vast te leggen.

- d. Selecteer nogmaals Vliegrouete en selecteer een vliegrouete.
- e. Druk op de Start-knop om de vliegrouete te beginnen.
- f. Doorloop de controle vóór vlucht en tik op Route uploaden om te beginnen.
- g. De drone vliegt naar de bestemming en landt volgens de vluchttaak.



- Stijg alleen in open gebieden op en stel een geschikte RTH-hoogte in, afhankelijk van de gebruiksomgeving.
- Druk op de Vliegpauzeknop of tik op het stoppictogram in de app om de vluchttaak te stoppen. De drone zweeft en legt het afbreekpunt vast. Daarna kan de drone handmatig worden bestuurd. Selecteer de vluchttaak opnieuw om door te gaan. De drone keert automatisch terug naar het afbreekpunt en hervat de vluchttaak. Let op de veiligheid van de drone bij het terugkeren naar een afbreekpunt.

Technische gegevens

• Drone (model: E2MTR-30A)

Bedieningsfrequentie	2.4000-2.4835 GHz, 5.725-5.850 GHz*
Zendervermogen (EIRP)	2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5.8 GHz: <33 dBm (FCC), <23 dBm (SRRC), <14 dBm (CE)
RTK/GNSS-bedrijfsfrequentie	RTK:GPS L1/L2, GLONASS F1/F2, BeiDou B1I/B2I/B3I, Galileo E1/E5b, QZSS L1/L2 GNSS:GPS L1, GLONASS F1, BeiDou B1I, Galileo E1, QZSS L1
Bedrijfstemperatuur	-20 tot 45 °C

• Voorwaarts gerichte, gefaseerde array-radar (model: RD241608RF)

Bedieningsfrequentie	24.05-24.25 GHz (NCC/FCC/MIC/KC/CE)
Stroomverbruik	23 W
Zendervermogen (EIRP)	<20 dBm (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
Bedrijfsspanning	DC 15 V
Bedrijfstemperatuur	-20 tot 45 °C

• Gefaseerde array-radar achterkant (model: RD241608RB)

Bedieningsfrequentie	24.05-24.25 GHz (NCC/FCC/MIC/KC/CE)
Stroomverbruik	18 W
Zendervermogen (EIRP)	<20 dBm (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
Bedrijfsspanning	DC 15 V
Bedrijfstemperatuur	-20 tot 45 °C

• Afstandsbediening (model: RM700B)

Interne accu	Li-ion (6500 mAh bij 7,2 V)
--------------	-----------------------------

O3-transmissie

Bedieningsfrequentie	2.4000-2.4835 GHz, 5.725-5.850 GHz
Zendervermogen (EIRP)	2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.8 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <23 dBm (SRRC)

WiFi

Protocol	Wi-Fi 6
Bedieningsfrequentie	2.4000-2.4835 GHz, 5.150-5.250 GHz, 5.725-5.850 GHz

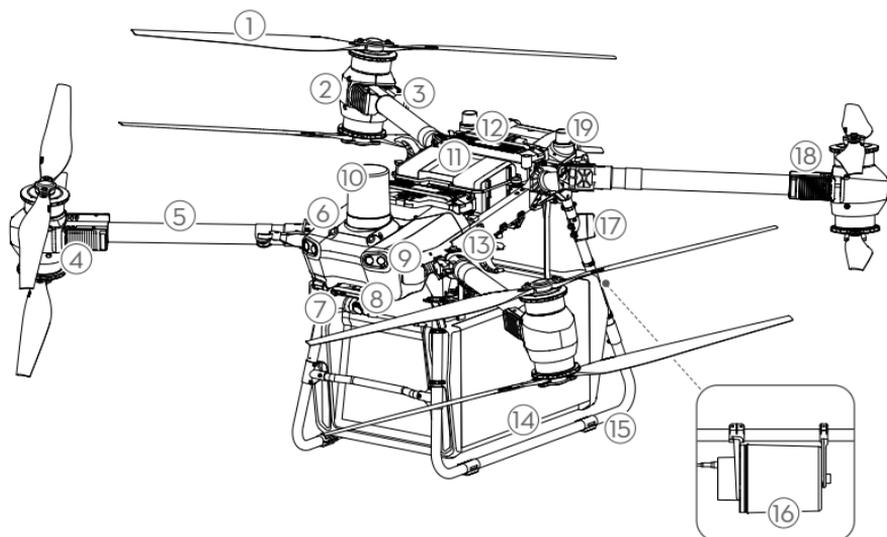
Bluetooth

Protocol	Bluetooth 5.1
Bedieningsfrequentie	2.4000-2.4835 GHz
Zendervermogen (EIRP)	<10 dBm

* 5.8 GHz is niet beschikbaar in sommige landen vanwege lokale regelgeving.

Aeronave

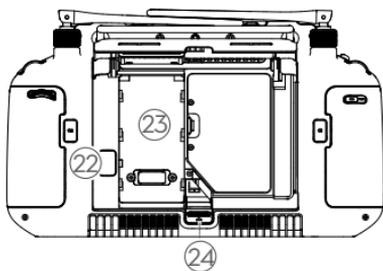
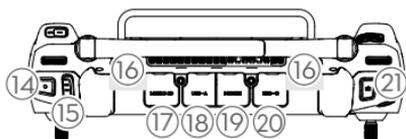
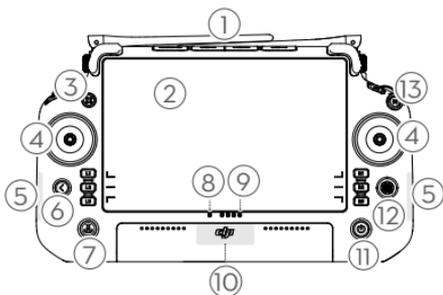
A aeronave DJI FLYCART™ 30 tem uma estrutura de treliça de inclinação. Está equipada com um sistema de radares com relação de fase para a frente e para trás, e um sistema de visão binocular para a frente e para baixo a fim de assegurar a segurança de voo. Com uma câmara HD FPV com uma suspensão cardã inclinável, a aeronave pode gerar rotas de voo com precisão. A estrutura da aeronave coaxial de dupla hélice e os sistemas de bateria dupla permitem voos de longa duração com toda a segurança. Existe um paraquedas integrado para proteger a aeronave e a carga em caso de emergência. O Sistema de carga tem uma capacidade de armazenamento máxima de 70 litros. O Sistema de guincho opcional permite a carga e descarga aérea em ambientes difíceis nos quais a aeronave não pode aterrar. A carga útil máxima da aeronave é de 30 kg no modo de bateria dupla.



- | | | |
|---|---|---|
| 1. Hélices | 7. Sistema de visão binocular para baixo | 13. Sensores de peso |
| 2. Motores | 8. Câmera FPV com suspensão cardã | 14. Caixa de carga |
| 3. Controlador eletrónico de velocidade | 9. Luzes | 15. Trem de aterragem |
| 4. LED frontais | 10. Radar com relação de fase para a frente | 16. Radar com relação de fase para trás |
| 5. Braços da estrutura | 11. Paraquedas | 17. Antenas de transmissão de vídeo |
| 6. Sistema de visão binocular para a frente | 12. Bateria de voo inteligente | 18. LED traseiros |
| | | 19. Antenas GNSS |

Telecomando

O telecomando DJI RC Plus inclui transmissão de vídeo O3 e pode transmitir uma vista em HD em direto da câmara de uma aeronave para visualização no ecrã tátil. O telecomando está equipado com uma vasta gama de botões de funções, bem como botões personalizáveis, que podem controlar facilmente a aeronave e operar a câmara com suspensão cardã. O ecrã integrado de 7,02 pol. e alto brilho tem uma resolução de 1920x1200 píxeis. O sistema operativo Android inclui diversas funções, como GNSS, Wi-Fi e Bluetooth. O telecomando tem um tempo de funcionamento máximo de 3 horas e 18 minutos com a bateria interna e até 6 horas quando utilizado com uma bateria inteligente WB37 externa.



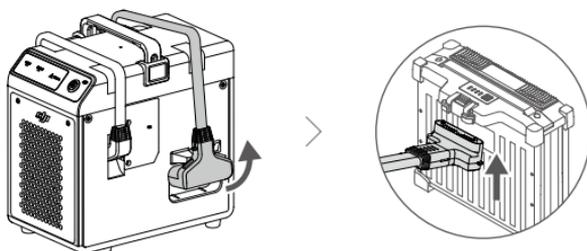
1. Antenas externas
2. Ecrã tátil
3. Botão Autoridade da aeronave
4. Manípulos de controlo
5. Antenas de Wi-Fi internas
6. Botão Retroceder/Função
7. Botão de regresso à posição inicial (RTH)
8. LED de estado
9. LED de nível da bateria
10. Antenas GNSS internas
11. Botão de alimentação
12. Botão 5D
13. Botão de pausa do voo
14. Botão reservado
15. Interruptor do modo de voo
16. Antenas internas
17. Ranhura para cartão microSD
18. Porta USB-A
19. Porta HDMI
20. Porta USB-C
21. Botão reservado
22. Botão de libertação da bateria
23. Compartimento da bateria
24. Botão de libertação da tampa traseira

Utilizar o FlyCart 30

1. Como carregar

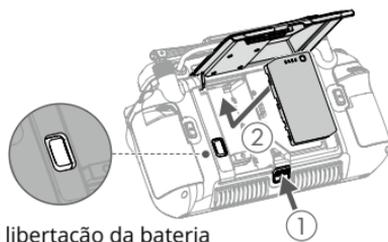
Carregar a Bateria de voo inteligente DB2000

Utilize a Estação de bateria inteligente C8000 para carregar a Bateria de voo inteligente DB2000. A Estação de bateria inteligente C8000 deve ser ativada antes de ser utilizada pela primeira vez, e a Bateria de voo inteligente DB2000 deve ser ativada antes de utilizar a Estação de bateria inteligente C8000.



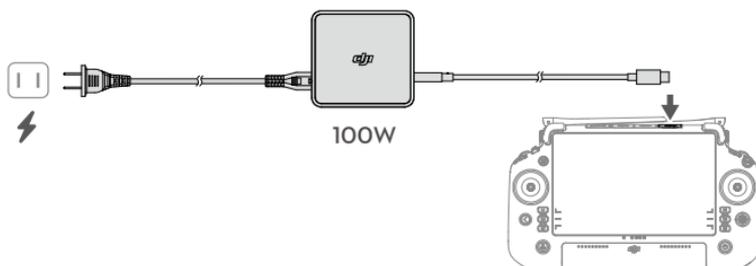
Carregar o telecomando

- a. Montar a Bateria inteligente WB37: pressione o botão de libertação da tampa traseira para a abrir ①. Introduza a bateria WB37 no respetivo compartimento e empurre-a para a frente até ouvir um clique ②. Para retirar a bateria WB37, mantenha premido o botão de libertação da bateria e empurre a bateria para baixo.



Botão de libertação da bateria

- b. Utilize o adaptador de alimentação USB-C de 100 W da DJI para carregar o telecomando. A bateria interna do telecomando tem de ser carregada para ser ativada antes da primeira utilização. Os LED do nível da bateria começarão a piscar para indicar que a bateria interna está ativada e que o carregamento começou.



- O telecomando não pode ser ligado antes da ativação da bateria interna.

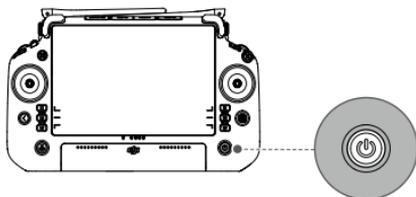
2. Preparar o telecomando

Verificar os níveis da bateria

Prima uma vez o botão de alimentação para verificar o nível da bateria interna quando desligada.

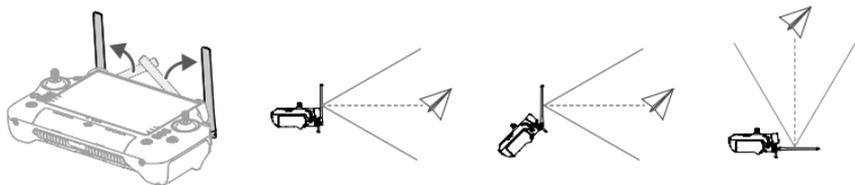
Ligar/Desligar

Prima uma vez e, depois, pressione longamente o botão de alimentação para ligar e desligar o telecomando. O telecomando necessita de ser ativado antes de ser utilizado pela primeira vez. Siga as indicações para ativar.



Ajustar as antenas

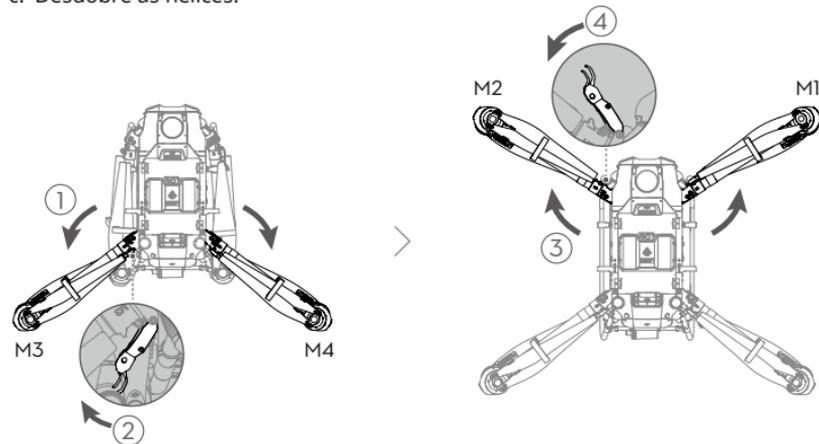
Desdobre as antenas e ajuste-as. A força do sinal do telecomando é afetada pela posição das antenas.

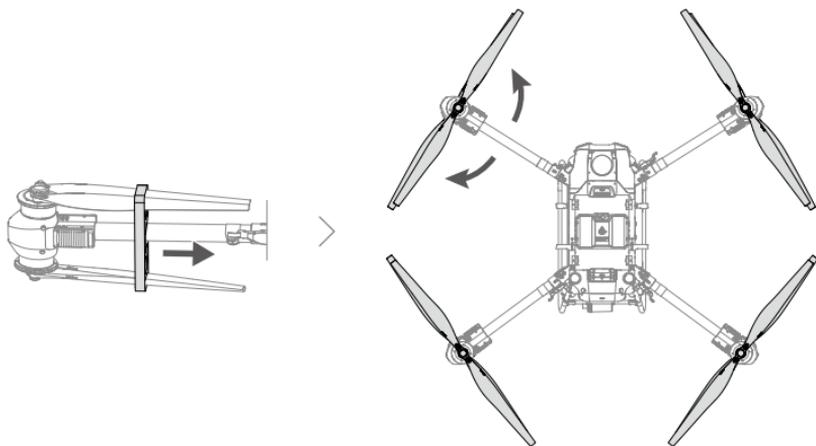


3. Preparar a aeronave

Desdobrar a aeronave

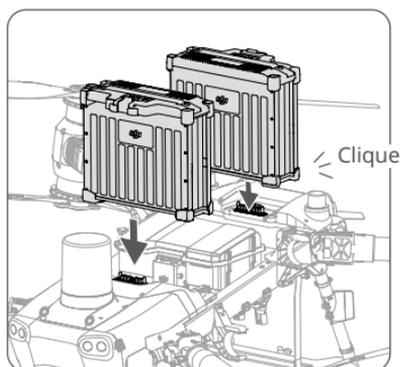
- Afaste o suporte de hélices dos braços da estrutura. Desdobre os braços da estrutura M3 e M4 ① ② antes de desdobrar os braços M1 e M2 ③ ④. Tranque os bloqueios de cada braço da estrutura.
- Retire o suporte de hélices.
- Desdobre as hélices.





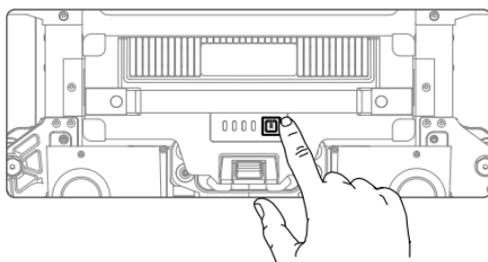
Instalar a Bateria de voo inteligente

Instale as duas baterias conforme ilustrado no diagrama. Pressione a bateria até ouvir dois cliques.



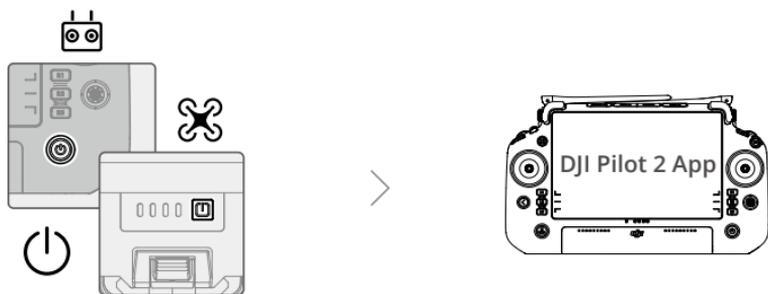
Verificar o nível da bateria: pressione o botão de alimentação uma vez.

Ligar/Desligar: prima uma vez e, depois, pressione longamente o botão de alimentação.



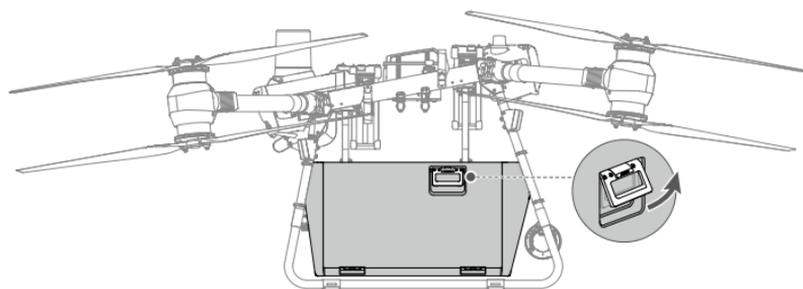
Ativar a aeronave

Ligue a aeronave e o telecomando, inicie o DJI PILOT™ 2 e siga as instruções no ecrã para ativar a aeronave.



Utilizar a caixa de carga

Abra a caixa de carga e coloque a carga no interior.



- Certifique-se de que a bateria está instalada com firmeza. Certifique-se de que a bateria está desligada durante a instalação.
- Para remover a bateria, pressione a fivela da bateria e levante a bateria.
- Para dobrar os braços da estrutura, dobre os braços M1 e M2 antes dos braços M3 e M4.

4. Preparar a descolagem

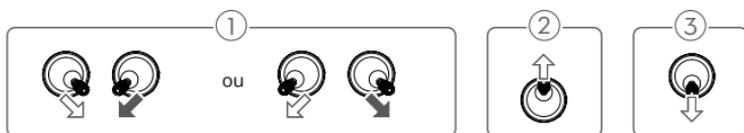
- a. Coloque a aeronave em terreno plano e aberto com a parte traseira da aeronave virada para si.
- b. Certifique-se de que as hélices estão devidamente montadas, que não existem objetos estranhos nos motores e hélices, as pás das hélices e braços estão desdobrados e os bloqueios dos braços estão devidamente apertados.
- c. Certifique-se de que a Bateria de voo inteligente está instalada com firmeza.
- d. Ligue o telecomando e a aeronave e, em seguida, inicie o DJI Pilot 2. Entre na Vista de câmara. Certifique-se de que o sinal GNSS é forte e que a aplicação indica Pronto a funcionar (GNSS) ou Pronto a funcionar (RTK). Caso contrário, a aeronave não poderá descolar.



- O posicionamento RTK é recomendado. Na aplicação, aceda a Vista de câmara e toque em RTK para selecionar um método para receber sinais RTK.

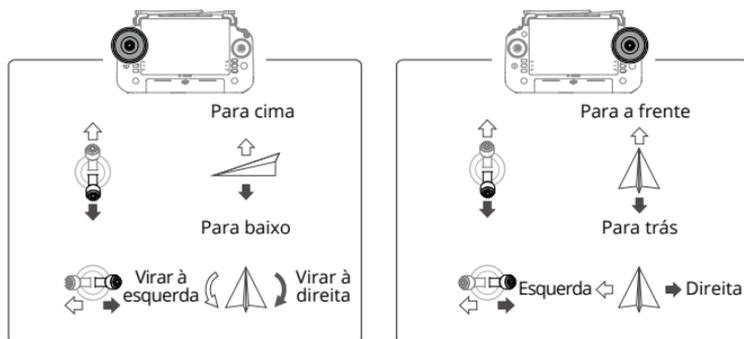
5. Voo manual

Descolagem/Aterragem manual



- ① Motores de arranque/paragem: execute o Comando do Manípulo de Combinação e mantenha premido durante dois segundos.
- ② Descolagem: empurre o manípulo de controlo esquerdo (modo 2) para cima para descolar.
- ③ Aterragem: empurre o manípulo de controlo esquerdo (modo 2) para baixo até a aeronave aterrar. Solte o manípulo de controlo esquerdo quando os motores pararem.

Modo de manípulos de controlo



O modo de manípulos de controlo predefinido é o Modo 2. O manípulo de controlo esquerdo controla a altitude e o rumo da aeronave e o manípulo de controlo direito controla os movimentos para a frente, para trás, para a esquerda e para a direita.



- Não se aproxime das hélices e dos motores em rotação durante a descollagem e a aterragem para evitar lesões.
- Certifique-se de que utiliza o telecomando para controlar a aeronave antes de o motor parar.
- NÃO pare os motores em pleno voo. Caso contrário, causará a queda da aeronave. Os motores só podem ser parados em pleno voo numa situação de emergência, por exemplo, em caso de colisão.
- Certifique-se de que, após a aterragem, desliga a aeronave antes de desligar o telecomando.

6. Rota de voo

Os utilizadores podem usar o DJI Pilot 2 para adicionar pontos e gerar uma rota de voo, e a aeronave irá voar automaticamente de acordo com a rota definida. A Rota de voo torna o processo de entrega mais simples e eficiente.

- a. Ligue o telecomando e a aeronave e, em seguida, entre na Vista de câmara no DJI Pilot 2.
- b. Selecione Rota de voo > Criar uma rota > Gravação de missões em direto.
- c. Controle manualmente a aeronave, e adicione pontos durante o voo para gravar uma rota.

d. Selecione novamente a opção Rota de voo e, em seguida, selecione uma rota de voo.

e. Pressione o botão Iniciar para dar início à rota de voo.

f. Realize a Verificação pré-voo e, em seguida, toque em Carregar rota para começar.

g. A aeronave irá voar até ao destino e aterrizar de acordo com a tarefa de voo.



- Descole apenas em áreas abertas e defina uma Altitude RTH adequada, de acordo com o ambiente de funcionamento.
- Pressione o botão de pausa do voo ou toque no ícone de parar na aplicação para interromper a tarefa de voo. A aeronave irá pairar e registar o ponto de interrupção. Depois disso, a aeronave pode ser controlada manualmente. Selecione novamente a tarefa de voo para continuar. A aeronave regressará automaticamente ao ponto de interrupção e retomará a tarefa de voo. Preste atenção à segurança da aeronave quando regressar a um ponto de interrupção.

Especificações

• Aeronave (modelo: E2MTR-30A)

Frequência de

funcionamento 2,4000-2,4835 GHz, 5,725-5,850 GHz*

Potência do transmissor 2,4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC)

(EIRP) 5,8 GHz: < 33 dBm (FCC), < 23 dBm (SRRC), < 14 dBm (CE)

Frequência de RTK/GPS L1/L2, GLONASS F1/F2, BeiDou B11/B21/B31,

funcionamento de RTK/ Galileo E1/E5b, QZSS L1/L2

GNSS GNSS:GPS L1, GLONASS F1, BeiDou B11, Galileo E1, QZSS L1

Temperatura de

funcionamento -20 °C a 45 °C (-4 °F a 113 °F)

• Radar com relação de fase para a frente (modelo: RD241608RF)

Frequência de

funcionamento 24,05-24,25 GHz (NCC/FCC/MIC/KC/CE)

Consumo de energia 23 W

Potência do transmissor

(EIRP) <20 dBm (NCC/MIC/KC/CE/FCC)

Tensão de funcionamento CC de 15 V

Temperatura de

funcionamento -20 °C a 45 °C (-4 °F a 113 °F)

• Radar com relação de fase para trás (modelo: RD241608RB)

Frequência de

funcionamento 24,05-24,25 GHz (NCC/FCC/MIC/KC/CE)

Consumo de energia 18 W

Potência do transmissor

(EIRP) <20 dBm (NCC/MIC/KC/CE/FCC)

Tensão de funcionamento CC de 15 V

Temperatura de

funcionamento -20 °C a 45 °C (-4 °F a 113 °F)

• Telecomando (modelo: RM700B)

Bateria interna lões de lítio (6500 mAh a 7,2 V)

Transmissão O3

Frequência de

funcionamento 2,4000-2,4835 GHz, 5,725-5,850 GHz

Potência do transmissor (EIRP)	2,4 GHz: < 33 dBm (FCC), < 20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5,8 GHz: < 33 dBm (FCC), < 14 dBm (CE), < 23 dBm (SRRC)
--------------------------------	--

Wi-Fi

Protocolo	Wi-Fi 6
Frequência de funcionamento	2,4000-2,4835 GHz, 5,150-5,250 GHz, 5,725-5,850 GHz

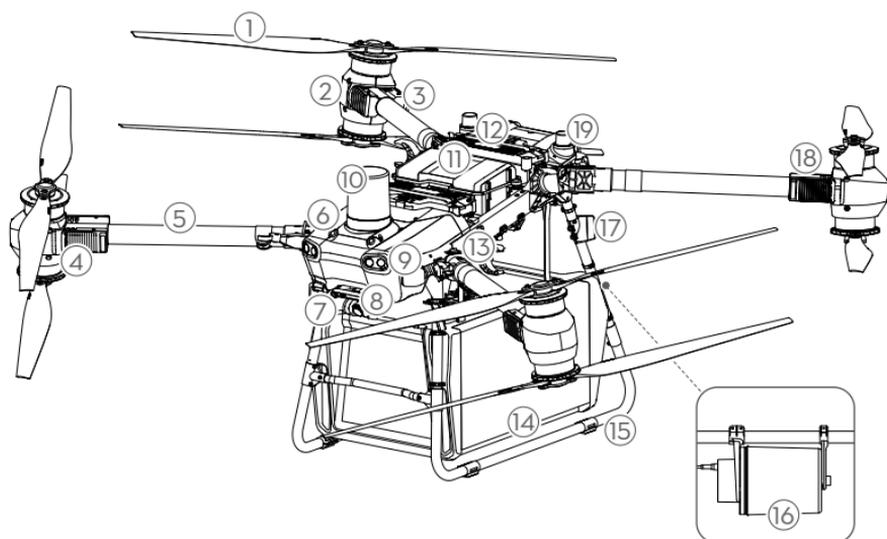
Bluetooth

Protocolo	Bluetooth 5.1
Frequência de funcionamento	2,4000-2,4835 GHz
Potência do transmissor (EIRP)	< 10 dBm

* 5,8 GHz não está disponível em alguns países devido a regulamentos locais.

Aeronave

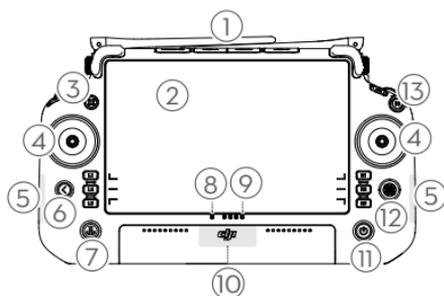
A aeronave DJI FLYCART™ 30 possui uma estrutura de treliça inclinada. Ela está equipada com um sistema de radar de matriz por fases dianteiro e traseiro e um sistema visual binocular superior e inferior para garantir a segurança do voo. Carregando uma câmera FPV HD com um estabilizador inclinável, a aeronave consegue gerar rotas de voo de forma precisa. A estrutura da aeronave de hélice dupla Co-Axis e os sistemas de bateria dupla permitem voos seguros e de longa duração. A aeronave também possui um paraquedas integrado para proteger a aeronave e a carga em caso de emergência. O sistema de carga tem capacidade máxima de armazenamento de 70 L. O sistema de guincho opcional permite carga e descarga aérea em ambientes adversos onde a aeronave não pode pousar. O valor máximo de cargas na aeronave é de 30 kg no modo de bateria dupla.



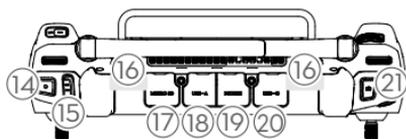
- | | | |
|---|---|--|
| 1. Hélices | 8. Câmera com estabilizador FPV | 15. Trem de pouso |
| 2. Motores | 9. Holofotes | 16. Radar de matriz por fases traseiro |
| 3. Controlador eletrônico de velocidade | 10. Radar de matriz por fases dianteiro | 17. Antenas do transmissor de vídeo |
| 4. LEDs frontais | 11. Paraquedas | 18. LEDs traseiros |
| 5. Braços da estrutura | 12. Bateria de voo inteligente | 19. Antenas GNSS |
| 6. Sistema visual binocular superior | 13. Sensores de peso | |
| 7. Sistema visual binocular inferior | 14. Compartimento de carga | |

Controle remoto

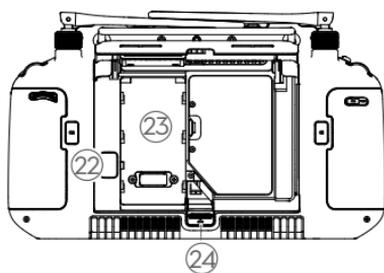
O controle remoto CR Plus DJI conta com transmissão de vídeo O3, sendo capaz de transmitir uma exibição ao vivo em HD da câmera da aeronave para a tela sensível ao toque. O controle remoto está equipado com uma ampla variedade de botões funcionais, bem como botões personalizáveis, que podem controlar facilmente a aeronave e operar a câmera com estabilizador. A tela com alta luminosidade integrada de 7,02 polegadas conta com resolução de 1920×1200 píxeis. O sistema operacional Android conta com uma variedade de funções, como GNSS, Wi-Fi e Bluetooth. O controle remoto possui tempo máximo de operação de 3 horas e 18 minutos com a bateria interna e até 6 horas quando utilizado com uma bateria inteligente WB37 externa.



1. Antenas externas
2. Tela sensível ao toque
3. Botão de autoridade da aeronave
4. Pinos de controle
5. Antenas Wi-Fi internas
6. Botão de função/voltar
7. Botão Retorno à Base (RTH)
8. LEDs de status
9. LEDs de nível da bateria
10. Antenas GNSS internas
11. Botão Liga/Desliga
12. Botão 5D
13. Botão de pausa de voo



14. Botão de reserva
15. Interruptor do modo de voo
16. Antenas internas
17. Compartimento de cartão microSD
18. Entrada USB-A
19. Entrada HDMI
20. Entrada USB-C
21. Botão de reserva



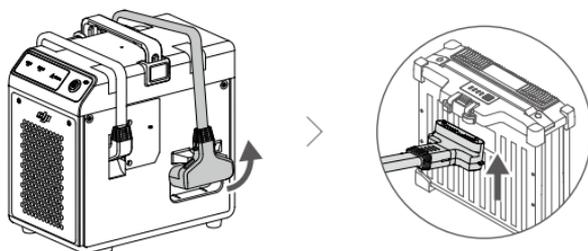
22. Botão de liberação da bateria
23. Compartimento da bateria
24. Botão de liberação da tampa traseira

Como usar o FlyCart 30

1. Como carregar

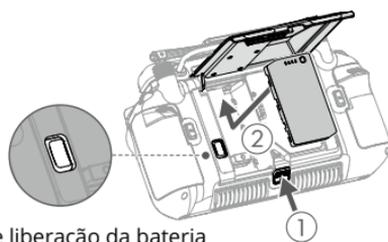
Carregamento da bateria de voo inteligente DB2000

Use a estação de baterias inteligente C8000 para carregar a bateria de voo inteligente DB2000. A estação de baterias inteligente C8000 precisa ser ativada antes da primeira utilização e a bateria de voo inteligente DB2000 precisa ser ativada usando a estação de baterias inteligente C8000.



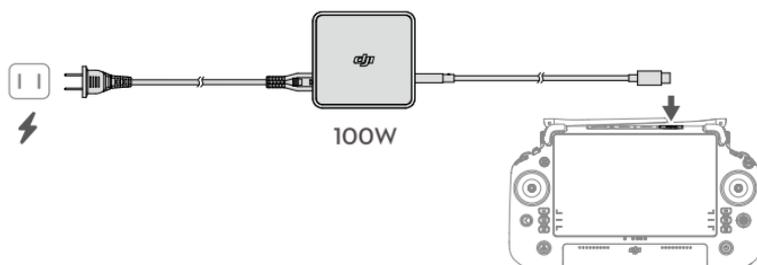
Como carregar o controle remoto

- a. Como montar a bateria inteligente WB37: empurre o botão de liberação da tampa traseira para abrir a tampa traseira ①. Insira a bateria WB37 no compartimento da bateria e empurre para frente até que ela se encaixe firmemente ②. Para remover a bateria WB37, pressione e segure o botão de liberação da bateria e empurre a bateria para baixo.



Botão de liberação da bateria

- b. Use um adaptador de energia DJI USB-C de 100 W para carregar o controle remoto. A bateria interna do controle remoto deve ser carregada para ativá-lo antes do primeiro uso. Os LEDs de nível da bateria irão piscar para indicar que a bateria interna está ativada e o carregamento iniciou.



- O controle remoto não pode ser ligado antes da ativação da bateria interna.

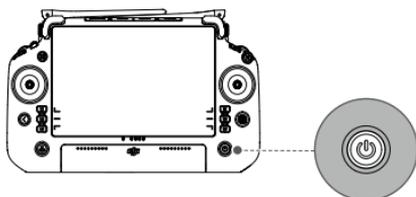
2. Preparo do controle remoto

Verificação dos níveis da bateria

Pressione uma vez o botão Liga/Desliga para verificar o nível da bateria interna quando desligada.

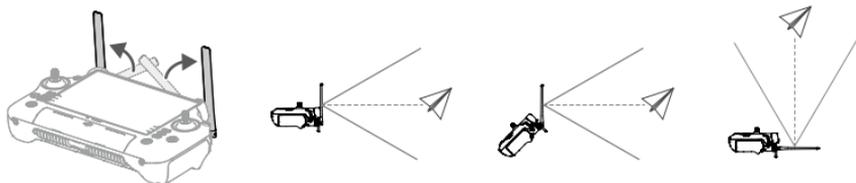
Ligar/Desligar

Pressione uma vez, depois pressione novamente e segure o botão Liga/Desliga pressionado para ligar/desligar o controle remoto. O controle remoto precisa ser ativado antes de ser utilizado pela primeira vez. Siga as instruções para ativar.



Como ajustar as antenas

Desdobre e ajuste as antenas. A força do sinal do controle remoto é afetada pela posição das antenas.

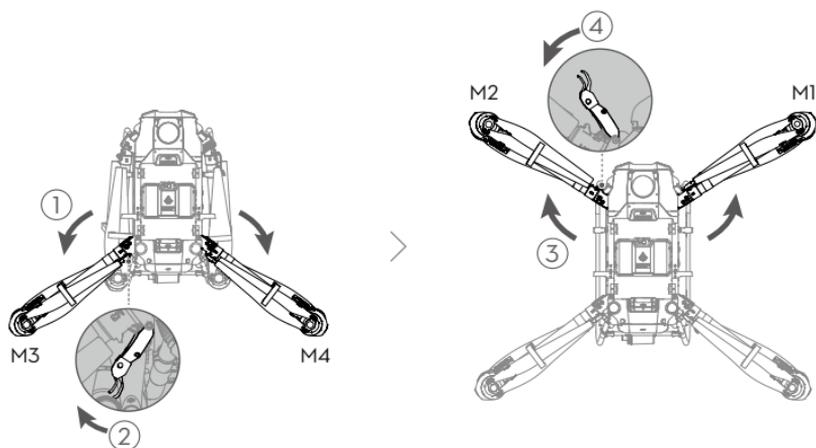


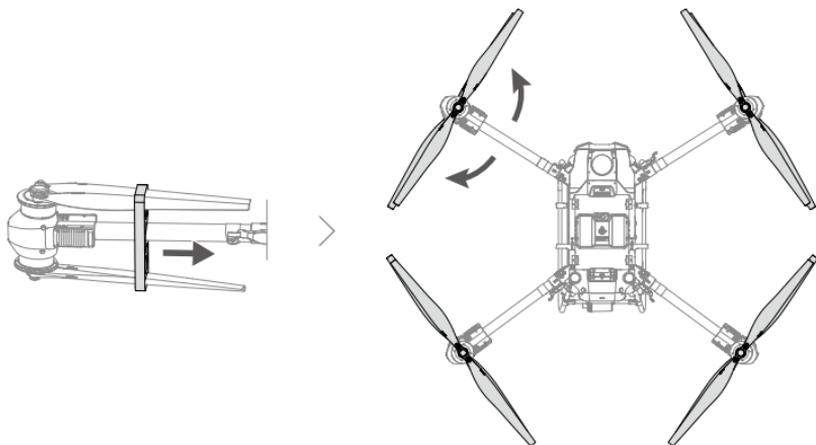
PT-BR

3. Como preparar a aeronave

Desdobrando a aeronave

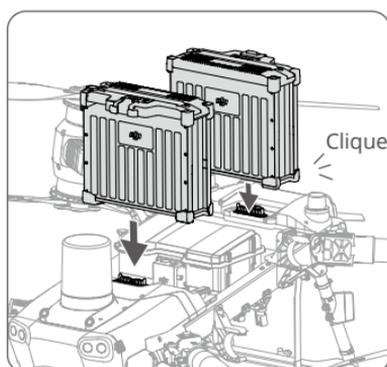
- Afaste o suporte de hélices dos braços da estrutura. Desdobre os braços da estrutura M3 e M4 ① ② antes de desdobrar os braços da estrutura M1 e M2 ③ ④. Faça o travamento de braço para cada um dos braços da estrutura.
- Retire os suportes de hélices.
- Desdobre as hélices.





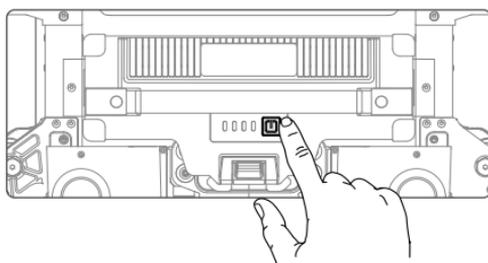
Como instalar a bateria de voo inteligente

Instale as duas baterias conforme mostrado no diagrama. Empurre a bateria até escutar dois cliques.



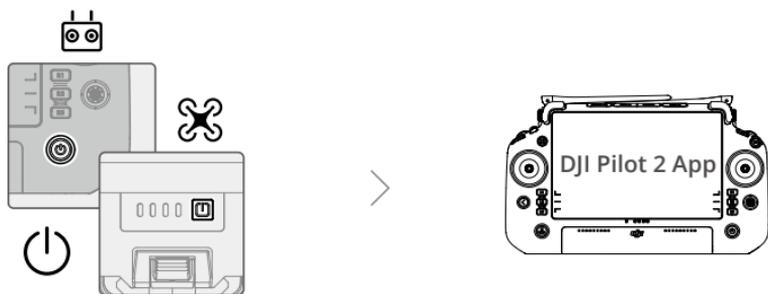
Para verificar o nível da bateria: pressione uma vez o botão Liga/Desliga.

Ligar/Desligar: pressione uma vez, depois pressione e segure o botão Liga/Desliga.



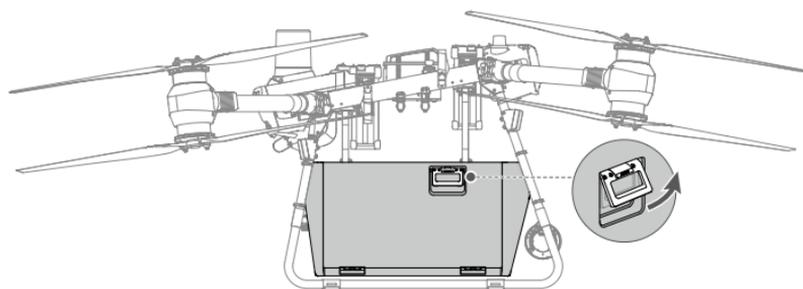
Como ativar a aeronave

Ligue a aeronave e o controle remoto, inicie o DJI PILOT™ 2 e siga as instruções mostrada na tela para ativar a aeronave.



Como usar o compartimento de carga

Abra o compartimento de carga e posicione a carga lá dentro.



PT-BR



- Verifique se a bateria está instalada com firmeza. Verifique se a bateria está desligada durante a instalação.
- Para remover a bateria, pressione a trava da bateria e levante-a.
- Para dobrar os braços da estrutura, primeiro dobre os braços M1 e M2 e depois os braços M3 e M4.

4. Preparação para a decolagem

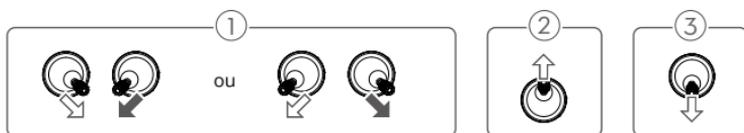
- Coloque a aeronave em um terreno plano e aberto, com a parte traseira da aeronave voltada para você.
- Certifique-se de que as hélices estejam presas com segurança, que não haja objetos estranhos dentro ou sobre os motores e as hélices, que as pás e os braços da hélice estejam desdobrados e as travas dos braços estejam apertadas com firmeza.
- Verifique se a bateria de voo inteligente está instalada com firmeza.
- Ligue o controle remoto e a aeronave e, em seguida, inicie o DJI Pilot 2. Acesse a visualização da câmera. Certifique-se de que o sinal GNSS esteja forte e o aplicativo mostre Pronto para começar (GNSS) ou Pronto para começar (RTK). Caso contrário, a aeronave não conseguirá decolar.



- O posicionamento RTK é recomendado. No aplicativo, vá até Visualização da Câmera e toque em RTK para selecionar um método para receber sinais RTK.

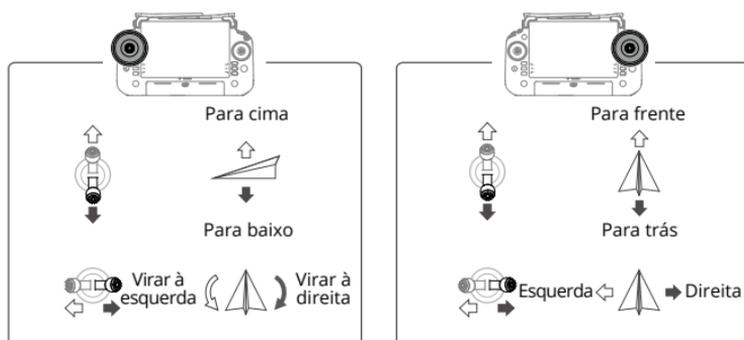
5. Voo manual

Decolagem e pouso manuais



- 1 Iniciar/interromper os motores: execute o Comando combinado do pino de controle e mantenha pressionado por dois segundos.
- 2 Decolagem: empurre o pino de controle esquerdo (modo 2) para cima para decolar.
- 3 Pouso: empurre lentamente o pino de controle esquerdo (modo 2) para baixo até a aeronave pousar. Solte o pino de controle esquerdo assim que os motores pararem.

Modo dos pinos de controle



O modo padrão dos pinos de controle é o Modo 2. O pino de controle esquerdo controla a altitude e a direção da aeronave, enquanto o pino de controle direito controla os movimentos para frente, para trás e para os lados.



- Fique longe de hélices em movimento e de motores para evitar ferimentos durante a decolagem e o pouso.
- Certifique-se de usar o controle remoto para controlar a aeronave antes que o motor pare.
- NÃO pare os motores em pleno voo. Caso contrário, isso causará a queda da aeronave. Os motores só devem ser parados em pleno voo em uma situação de emergência, como no caso de uma colisão envolvendo a aeronave.
- Certifique-se de desligar a aeronave antes de desligar o controle remoto após o pouso.

6. Rota de voo

Os usuários podem usar o DJI Pilot 2 para adicionar pontos a fim de gerar uma rota de voo, e a aeronave voará automaticamente de acordo com a rota. A rota de voo torna o processo de entrega simples e mais eficiente.

- a. Ligue o controle remoto e a aeronave e acesse a visualização da câmera no DJI Pilot 2.
- b. Selecione Rota de voo > Criar uma rota > Registro da missão em tempo real.
- c. Controle manualmente a aeronave e adicione pontos durante o voo para registrar uma rota.

- d. Selecione novamente Rota de voo e selecione uma rota de voo.
- e. Pressione o botão Iniciar para começar a rota de voo.
- f. Acesse Verificação pré-voo e toque em Carregar rota para começar.
- g. A aeronave voará até o destino e pousará de acordo com a tarefa de voo.



- Faça a decolagem apenas em uma área aberta e defina uma Altitude de RTH de acordo com o ambiente operacional.
- Pressione o botão de pausa de voo ou toque no ícone de parada no aplicativo para interromper a tarefa de voo. A aeronave fará voo estacionário e registrará o ponto de interrupção. Depois disso, a aeronave poderá ser controlada manualmente. Selecione a tarefa de voo novamente para continuar. A aeronave retornará ao ponto de interrupção automaticamente e retomará a tarefa de voo. Preste atenção à segurança da aeronave ao retornar a um ponto de interrupção.

Especificações

• Aeronave (Modelo: E2MTR-30A)

Frequência de funcionamento	2,4 a 2,4835 GHz; 5,725 a 5,850 GHz*
Potência do transmissor (EIRP)	2,4 GHz: < 33 dBm (FCC), < 20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5,8 GHz: < 33 dBm (FCC), < 23 dBm (SRRC), < 14 dBm (CE)
Frequência de funcionamento RTK/GNSS	RTK: GPS L1/L2, GLONASS F1/F2, BeiDou B11/B21/B31, Galileo E1/E5b, QZSS L1/L2 GNSS: GPS L1, GLONASS F1, BeiDou B11, Galileo E1, QZSS L1
Temperatura de funcionamento	-20° a 45 °C (-4° to 113° F)

• Radar de matriz por fases dianteiro (Modelo: RD241608RF)

Frequência de funcionamento	24,05 a 24,25 GHz (NCC/FCC/MIC/KC/CE)
Consumo de energia	23 W
Potência do transmissor (EIRP)	< 20 dBm (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
Tensão de operação	CC 15 V
Temperatura de funcionamento	-20° a 45 °C (-4° to 113° F)

• Radar de matriz por fases traseiro (Modelo: RD241608RB)

Frequência de funcionamento	24,05 a 24,25 GHz (NCC/FCC/MIC/KC/CE)
Consumo de energia	18 W
Potência do transmissor (EIRP)	< 20 dBm (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
Tensão de operação	CC 15 V
Temperatura de funcionamento	-20° a 45 °C (-4° to 113° F)

• Controle remoto (Modelo: RM700B)

Bateria interna	Li-ion (6500 mAh a 7,2 V)
-----------------	---------------------------

Transmissão O3

Frequência de funcionamento	2,4 a 2,4835 GHz; 5,725 a 5,850 GHz
Potência do transmissor (EIRP)	2,4 GHz: < 33 dBm (FCC), < 20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5,8 GHz: < 33 dBm (FCC), < 14 dBm (CE), < 23 dBm (SRRC)

Wi-Fi

Protocolo	Wi-Fi 6
Frequência de funcionamento	2,4000 a 2,4835 GHz; 5,150 a 5,250 GHz; 5,725 a 5,850 GHz

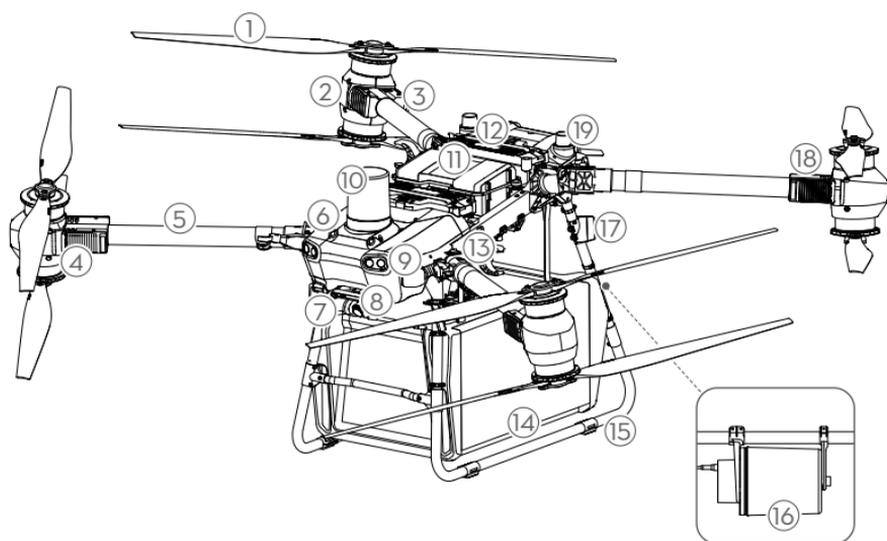
Bluetooth

Protocolo	Bluetooth 5.1
Frequência de funcionamento	2,400 a 2,4835 GHz
Potência do transmissor (EIRP)	< 10 dBm

* 5,8 GHz não está disponível em alguns países devido a regulamentações locais.

Дрон

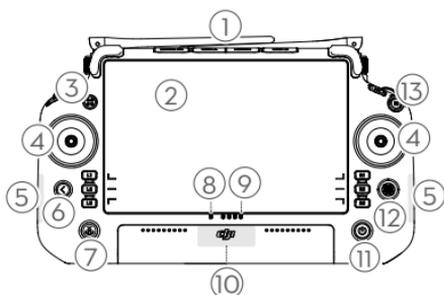
Дрон DJI FLYCART™ 30 имеет наклонную жесткую конструкцию. Он оснащен радиолокационной системой с фазированной радарной решеткой спереди и сзади, а также бинокулярной системой обзора вперед и вниз для обеспечения безопасности полета. Благодаря курсовой HD-камере с наклоняемым стабилизатором дрон может точно генерировать маршруты полета. Рама дрона с соосными пропеллерами противоположного вращения и две аккумуляторные системы обеспечивают безопасные длительные полеты. Дрон также оснащен бортовым парашютом для защиты дрона и груза в аварийной ситуации. Грузовая система имеет емкость хранения 70 л. Опциональная система лебедки позволяет в сложных условиях, когда дрон не имеет возможности выполнить посадку, осуществлять загрузку и разгрузку дрона прямо в воздухе. Максимальная полезная нагрузка дрона составляет 30 кг в режиме работы от двух аккумуляторов.



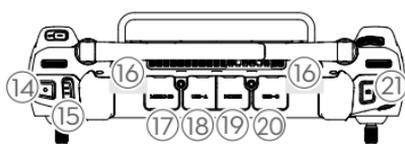
- | | | |
|---|--|--|
| 1. Пропеллеры | 8. Стабилизированная курсовая камера | 15. Шасси |
| 2. Моторы | 9. Прожекторы | 16. Задняя фазированная радарная решетка |
| 3. Электронный регулятор хода | 10. Передняя фазированная радарная решетка | 17. Антенны для передачи видео |
| 4. Передние огни | 11. Парашют | 18. Задние огни |
| 5. Лучи | 12. Аккумулятор Intelligent Flight Battery | 19. Антенны спутниковых систем позиционирования (GNSS) |
| 6. Передняя бинокулярная система обзора | 13. Датчики массы | |
| 7. Задняя бинокулярная система обзора | 14. Транспортировочный контейнер | |

Пульт управления

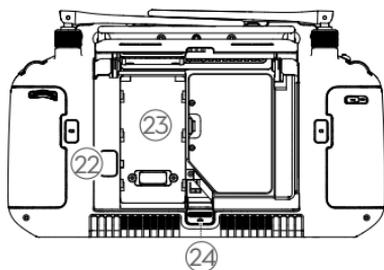
Пульт управления DJI RC Plus поддерживает передачу видео O3 и может передавать изображение в режиме реального времени в формате HD с камеры дрона на дисплей с сенсорным экраном. Пульт управления оснащен широким набором кнопок функций, а также настраиваемых кнопок, с помощью которых можно легко управлять дроном и стабилизированной камерой. Встроенный 7,02-дюймовый экран высокой яркости обладает разрешением 1920 × 1200 пикселей. Операционная система Android имеет множество функций, таких как спутниковые системы позиционирования, Wi-Fi и Bluetooth. Максимальное время работы пульта управления составляет 3 часа 18 минут от встроенного аккумулятора и до 6 часов при использовании внешнего аккумулятора Intelligent Battery WB37.



1. Внешние антенны
2. Сенсорный экран
3. Кнопка управления дроном
4. Джойстики
5. Встроенные антенны Wi-Fi
6. Кнопка возврата/функций
7. Кнопка возврата домой (RTH)
8. Светодиодные индикаторы состояния
9. Светодиодные индикаторы уровня заряда аккумулятора
10. Встроенные антенны спутниковых систем позиционирования (GNSS)
11. Кнопка питания
12. Кнопка 5D
13. Кнопка приостановки полета



14. Кнопка резерва
15. Переключатель режимов полета
16. Встроенные антенны
17. Слот для карты памяти microSD
18. Порт USB-A
19. Порт HDMI
20. Порт USB-C
21. Кнопка резерва



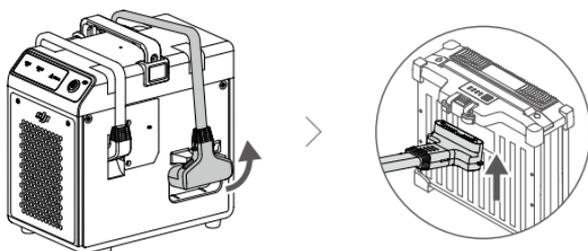
22. Кнопка отсоединения аккумулятора
23. Отсек для аккумулятора
24. Кнопка открытия задней крышки

Использование FlyCart 30

1. Зарядка

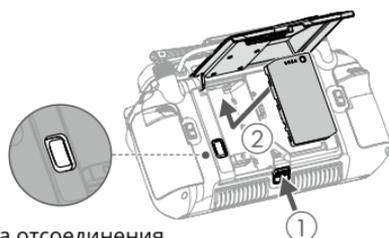
Зарядка аккумулятора Intelligent Flight Battery DB2000

Для зарядки аккумуляторов Intelligent Flight Battery DB2000 используйте зарядную станцию Intelligent Battery Station C8000. Перед первым использованием станции Intelligent Battery Station C8000 ее необходимо активировать, и аккумулятор Intelligent Flight Battery DB2000 необходимо активировать с помощью станции Intelligent Battery Station C8000.



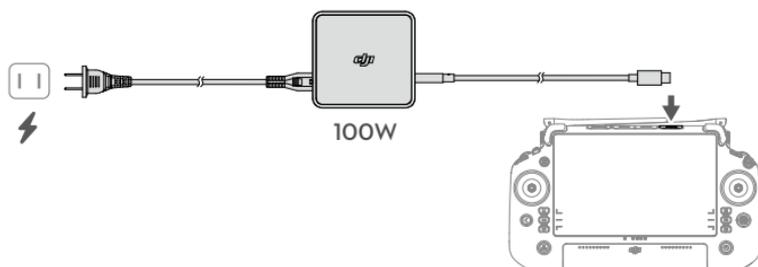
Зарядка пульта управления

а. Монтаж аккумулятора Intelligent Battery WB37: нажмите кнопку отсоединения задней крышки, чтобы открыть заднюю крышку ①. Установите аккумулятор WB37 в отсек до упора, пока не будет слышен щелчок ②. Чтобы снять аккумулятор WB37, нажмите и удерживайте кнопку отсоединения аккумулятора и подтолкните его вниз.



Кнопка отсоединения аккумулятора

б. Используйте адаптер питания DJI 100 W USB-C для зарядки пульта управления. Перед первым использованием встроенный аккумулятор пульта управления необходимо зарядить для его активации. Светодиодные индикаторы уровня заряда аккумулятора начинают мигать, указывая на начало активации и зарядки встроенного аккумулятора.



- Вы не сможете включить пульт управления до активации встроенного аккумулятора.

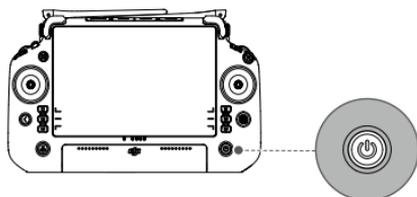
2. Подготовка пульта управления

Проверка уровня заряда аккумулятора

Нажмите на кнопку питания, чтобы проверить уровень заряда встроенного аккумулятора, когда устройство выключено.

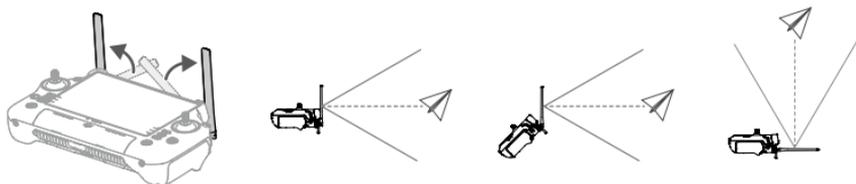
Включение/выключение

Чтобы включить/выключить пульт управления, нажмите один раз, а затем нажмите и удерживайте кнопку питания. Перед первым использованием пульт управления необходимо активировать. Следуйте инструкциям.



Регулировка антенн

Разложите антенны и отрегулируйте их. Мощность сигнала пульта управления зависит от положения антенн.



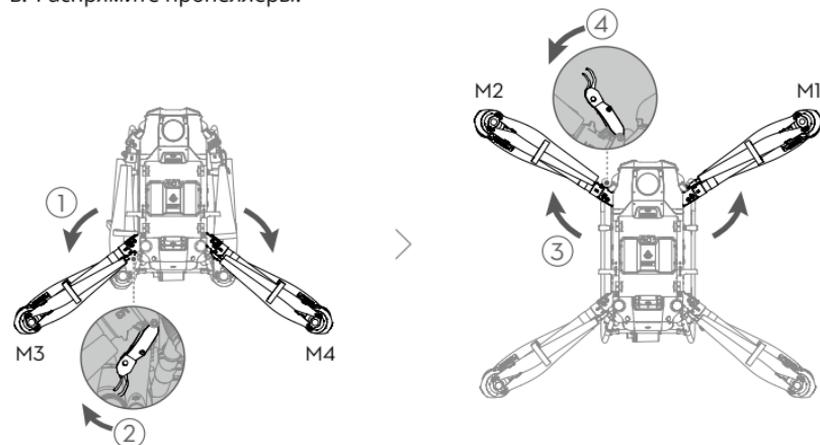
3. Подготовка дрона

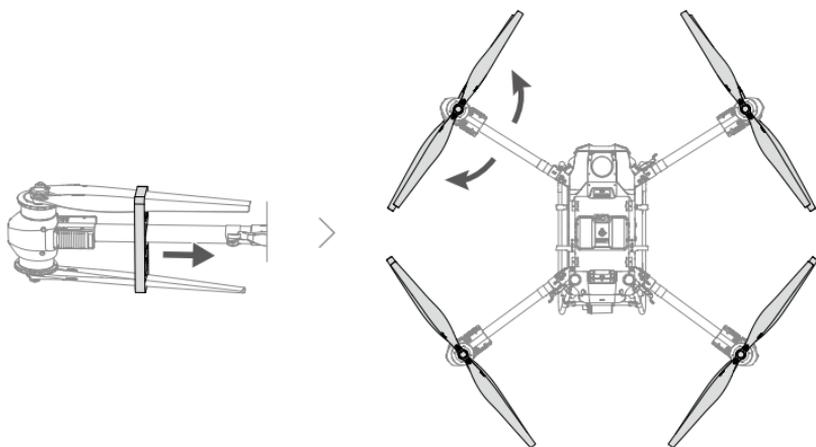
Раскладывание дрона

а. Отодвиньте держатель пропеллера от лучей. Разложите лучи M3 и M4 ① ② перед раскладыванием лучей M1 и M2 ③ ④. Заблокируйте фиксаторы каждого луча.

б. Снимите держатель для пропеллера.

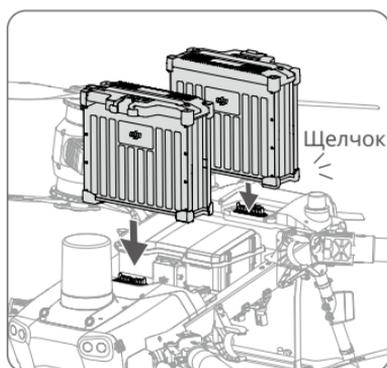
в. Распрямите пропеллеры.



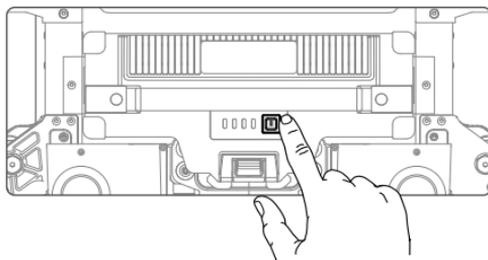


Установка аккумулятора Intelligent Flight Battery

Установите два аккумулятора, как показано на схеме. Нажимайте на аккумулятор до тех пор, пока не услышите два щелчка



Проверка уровня заряда аккумулятора: нажмите на кнопку питания один раз.
Включение/выключение питания: нажмите один раз, а затем нажмите и удерживайте кнопку питания.



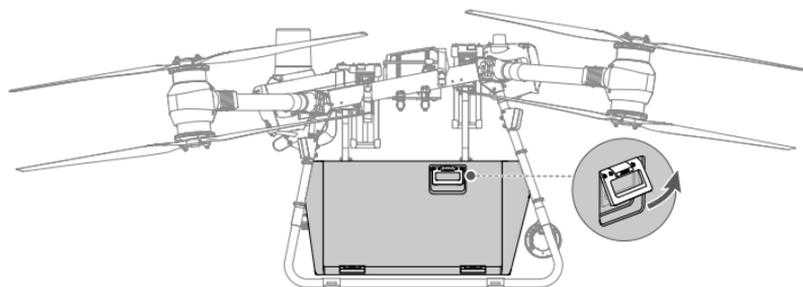
Активация дрона

Включите питание дрона и пульта управления, запустите DJI PILOT™ 2 и следуйте инструкциям на экране, чтобы активировать дрон.



Использование транспортировочного контейнера

Откройте транспортировочный контейнер и поместите груз в него.



- Убедитесь в том, что аккумулятор надежно установлен. Убедитесь в том, что во время установки аккумулятора выключен.
- Для извлечения аккумулятора нажмите и удерживайте защелку аккумулятора, затем поднимите его.
- Чтобы сложить лучи, сложите лучи M1 и M2 перед M3 и M4.

4. Подготовка к взлету

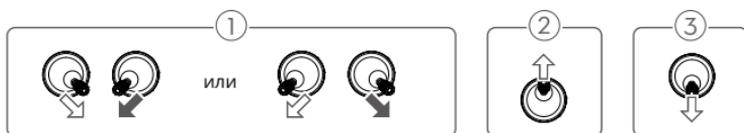
- а. Поместите дрон на открытую ровную поверхность, расположив его таким образом, чтобы его задняя часть была обращена к вам.
- б. Убедитесь в том, что пропеллеры надежно установлены, в моторах и пропеллерах отсутствуют посторонние предметы, лопасти пропеллеров и лучи разложены, а защелки надежно закрыты.
- в. Убедитесь в том, что аккумулятор Intelligent Flight Battery надежно закреплен.
- г. Включите пульт управления и дрон, затем откройте DJI Pilot 2. Перейдите к изображению с камеры. Убедитесь в том, что сигнал спутниковой системы позиционирования достаточно мощный и что на экране отображается «Готовность к полету (GNSS)» или «Готовность к полету (RTK)». В противном случае дрон не сможет взлететь.



- Рекомендуется позиционирование с помощью RTK. В приложении откройте «Вид камеры» и нажмите «RTK», чтобы выбрать способ получения сигналов RTK.

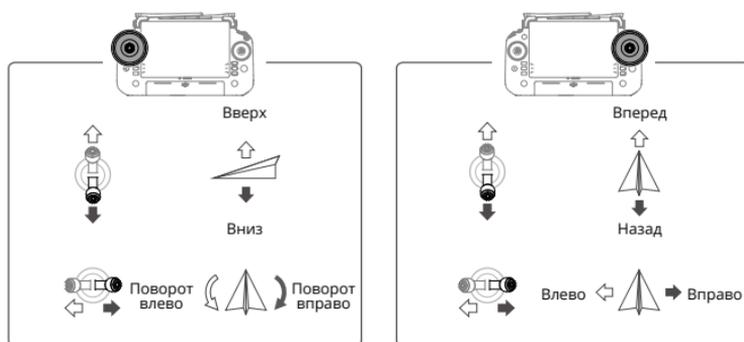
5. Ручное управление

Ручной взлет/посадка



- 1) Запуск/остановка моторов: выполните комбинацию джойстиком и удерживайте ее в течение двух секунд.
- 2) Взлет: направьте левый джойстик (режим 2) вверх, чтобы совершить взлет.
- 3) Посадка: направьте левый джойстик (режим 2) вниз, пока дрон не приземлится. После остановки моторов отпустите левый джойстик.

Режим джойстика



Режим 2 является режимом джойстиков по умолчанию. Левый джойстик используется для управления высотой и курсом дрона, правый джойстик — движением вперед, назад, влево и вправо.



- Во избежание травм во время взлета и посадки не приближайтесь к вращающимся пропеллерам и моторам.
- Всегда используйте пульт управления для управления дроном до остановки мотора.
- НЕ останавливайте моторы во время полета. Иначе это может привести к крушению дрона. Моторы можно останавливать во время полета только при возникновении аварийной ситуации, например если дрон столкнулся с препятствием.
- После посадки обязательно выключите дрон, а затем пульт управления.

6. Маршрут полета

Пользователи могут применять DJI Pilot 2 для добавления точек для создания маршрута полета, и дрон будет летать автоматически в соответствии с маршрутом. Использование маршрута полета делает процесс доставки простым и более эффективным.

- а. Включите пульт управления и дрон, затем откройте вид камеры в DJI Pilot 2.
- б. Выберите «Маршрут полета > Создать маршрут > Запись в режиме реального времени».
- в. Управляйте дроном вручную и добавляйте точки во время полета, чтобы фиксировать маршрут.

- г. Выберите «Маршрут полета» еще раз и выберите маршрут полета.
- д. Нажмите на кнопку «Пуск», чтобы начать маршрут полета.
- е. Чтобы начать процесс, перейдите к пункту «Подготовка к полету» и нажмите «Загрузить маршрут».
- ж. Дрон долетит до места назначения и приземлится в соответствии с полетным заданием.



- Выполняйте взлет только на открытом пространстве и устанавливайте подходящую высоту возврата домой в соответствии с условиями функционирования.
- Нажмите на кнопку приостановки полета или коснитесь значка остановки в приложении, чтобы остановить выполнение полетного задания. Дрон остановится в воздухе и запишет точку остановки. После этого им можно будет управлять вручную. Выберите полетное задание еще раз, чтобы продолжить процесс. Дрон автоматически вернется в точку остановки и продолжит выполнение полетного задания. Обеспечивайте безопасность дрона при возврате в точку остановки.

Технические характеристики

• Дрон (модель: E2MTR-30A)

Диапазон рабочих частот	2,4000–2,4835 ГГц, 5,725–5,850 ГГц*
Мощность передатчика (EIRP)	2,4 ГГц: <33 дБм (FCC), <20 дБм (SRRC/CE/MIC) 5,8 ГГц: <33 дБм (FCC), <23 дБм (SRRC), <14 дБм (CE)
Диапазон рабочих частот RTK/GNSS	RTK: GPS L1/L2, GLONASS F1/F2, BeiDou B11/B21/B31, Galileo E1/E5b, QZSS L1/L2 GNSS: GPS L1, GLONASS F1, BeiDou B11, Galileo E1, QZSS L1

Диапазон рабочих температур -20° до 45°C

• Передняя фазированная радарная решетка (модель: RD241608RF)

Диапазон рабочих частот	24,05–24,25 ГГц (NCC/FCC/MIC/KC/CE)
Потребляемая мощность	23 Вт
Мощность передатчика (EIRP)	<20 дБм (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
Рабочее напряжение	15 В пост. тока
Диапазон рабочих температур	-20° до 45°C

• Задняя фазированная радарная решетка (модель: RD241608RB)

Диапазон рабочих частот	24,05–24,25 ГГц (NCC/FCC/MIC/KC/CE)
Потребляемая мощность	18 Вт
Мощность передатчика (EIRP)	<20 дБм (NCC/MIC/KC/CE/FCC)
Рабочее напряжение	15 В пост. тока
Диапазон рабочих температур	-20° до 45°C

• Пульт управления (модель: RM700B)

Встроенный аккумулятор Литий-ионный (6500 мА·ч при 7,2 В)

Передача O3

Диапазон рабочих частот	2,4000–2,4835 ГГц, 5,725–5,850 ГГц
Мощность передатчика (EIRP)	2,4 ГГц: <33 дБм (FCC), <20 дБм (CE/SRRC/MIC) 5,8 ГГц: <33 дБм (FCC), <14 дБм (CE), <23 дБм (SRRC)

Wi-Fi

Протокол	Wi-Fi 6
Диапазон рабочих частот	2,4000–2,4835 ГГц, 5,150–5,250 ГГц, 5,725–5,850 ГГц

Bluetooth

Протокол	Bluetooth 5.1
Диапазон рабочих частот	2,4000–2,4835 ГГц
Мощность передатчика (EIRP)	<10 дБм

* Частота 5,8 ГГц недоступна в некоторых странах из-за местных правил.

WE ARE HERE FOR YOU
在线技术支持



Contact
DJI SUPPORT



微信扫一扫关注
大疆运载应用公众号



<https://www.dji.com/flycart-30/downloads>

This content is subject to change without prior notice.

DJI and DJI FLYCART are trademarks of DJI.
Copyright © 2023 DJI All Rights Reserved.



YCBZSS00253404