

MAVIC PRO

Gebruikershandleiding V1.6

2017.06



Zoeken naar trefwoorden

Zoek naar trefwoorden zoals "accu" en "installeren" om een onderwerp te vinden. Gebruik je Adobe Acrobat Reader om dit document te openen? Druk dan op CTRL+F (Windows) of Command+F (Mac) om een zoekopdracht in te voeren.

Naar een onderwerp navigeren





Bekijk de volledige lijst van onderwerpen in de inhoudsopgave. Klik op een onderwerp om naar dat gedeelte te navigeren.

Dit document afdrukken

Dit document ondersteunt afdrukken met hoge resolutie.

Gebruik van deze handleiding

Beschrijving symbolen

 Waarschuwing  Belangrijk  Hints en tips  Referentie

Lees eerst het volgende vóór de eerste vlucht

Lees de volgende documenten voordat je de MAVIC™ Pro in gebruik neemt:

1. *Mavic Pro In de doos*
2. *Mavic Pro Gebruikershandleiding*
3. *Mavic Pro Snelstartgids*
4. *Mavic Pro Disclaimer en veiligheidsrichtlijnen*
5. *Veiligheidsrichtlijnen Mavic Pro Intelligent Flight Battery*

Het verdient aanbeveling om op de officiële DJI™-website alle rondleidingvideo's te bekijken en de Disclaimer te lezen voordat je de drone in gebruik neemt. Lees de Pro Quick snelstartgids en raadpleeg de gebruikershandleiding voor meer bijzonderheden om je voor te bereiden op je eerste vlucht.

Videorondleidingen

Bekijk via de koppeling hieronder de rondleidingvideo's die laten zien hoe je de Mavic Pro veilig kunt gebruiken:

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



Download de DJI GO 4-app

Download en installeer de DJI GO™ 4-app voordat je de drone in gebruik neemt. Scan de QR-code hiernaast aan de rechterzijde om de nieuwste versie te downloaden.

De Android-versie van de DJI GO 4-app is compatibel met Android 4.4 of later.

De iOS-versie van de DJI GO 4-app is compatibel met iOS 9.0 of later.



Download DJI Assistant 2

Download de DJI Assistant 2 via <http://www.dji.com/mavic/download>

Inhoud

Gebruik van deze handleiding	2
Beschrijving symbolen	2
Lees eerst het volgende vóór de eerste vlucht	2
Videorondleidingen	2
Download de DJI GO 4-app	2
Download DJI Assistant 2	2
Productprofiel	6
Inleiding	6
Belangrijkste functies	6
De Mavic Pro voorbereiden	6
Overzicht drone	8
Afbeelding van de afstandsbediening	8
Drone	11
Droneprofiel	11
Vluchtmodus	11
Vluchtstatusindicator	12
Return-to-Home (RTH)	13
Intelligente vluchtmodus	17
Systeem voor voorwaarts en benedenwaarts gericht zicht	23
Vluchtrecorder	26
Propellers bevestigen en verwijderen	26
Intelligent Flight Battery	27
Afstandsbediening	32
Profiel afstandsbediening	32
Gebruik van de afstandsbediening	32
Modus dubbele afstandsbediening	38
Afstandsbediening koppelen	39
Camera en gimbal	41
Cameraprofiel	41
Gimbal	42

DJI GO 4-app	44
Equipment	44
Editor	49
SkyPixel	49
Ik	49
Vlucht	51
Vereisten voor de vliegomgeving	51
Vluchtbeperkingen en No-Fly-zones	51
Checklist voor vluchtvoorbereiding	52
Het kompas kalibreren	53
Automatisch opstijgen en automatisch landen	54
Motoren starten/stoppen	55
Vluchttest	55
Bijlage	58
Specificaties	58
Firmware-updates	60
Intelligente vluchtmodus	60
Informatie over LCD-schermmenu van afstandsbediening	61
After-Sales-informatie	63

Productprofiel

In dit hoofdstuk wordt de Mavic Pro geïntroduceerd en krijg je een overzicht van de onderdelen van de drone en de afstandsbediening.

Productprofiel

Inleiding

De DJI Mavic Pro is de kleinste vliegende camera van DJI met een volledig gestabiliseerde camera, intelligente vluchtmodi en een functie voor het vermijden van obstakels, geïntegreerd in een revolutionair inklapbaar ontwerp. Hij maakt videobeelden van 4K en foto's van 12 megapixels, en beschikt over zowel ActiveTrack™ als TapFly™ waarmee moeiteloos complexe opnamen kunnen worden gemaakt. Mavic Pro kan bogen op een maximale vliegsnelheid van 65 km/u (40 mph) en een maximale vliegduur van 27 minuten*.

* De maximale vliegduur is getest bij een windsnelheid van 0 en een constante snelheid van 25 km/u (15,5 mph). Deze waarde is slechts indicatief.

Belangrijkste functies

De Mavic Pro is een ultradraagbare drone dankzij het revolutionaire inklapbare ontwerp.

Camera en gimbal: Met de Mavic Pro 4K-video-opnamen met maximaal 30 beelden per seconde en maak je uiterst heldere en scherpe foto's van 12 megapixels, dit alles gestabiliseerd door de compacte gimbal aan boord.

Vluchtcontroller: Deze nieuwe generatie vluchtcontroller is nóg veiliger en betrouwbaarder. De drone kan automatisch terugkeren naar de thuisbasis wanneer het transmissiesignaal verloren gaat of het accuniveau te laag is. De drone kan niet alleen stilhangen op lage hoogtes in binnenruimtes, maar op zijn route ook obstakels detecteren en vermijden, wat de veiligheid vergroot.

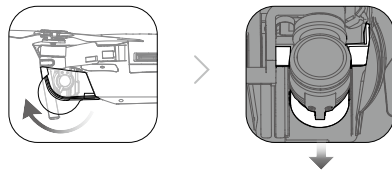
HD Video Downlink: In de afstandsbediening is ook de nieuwste DJI-transmissietechnologie OCUSSYNC™ met lang bereik ingebouwd. Deze technologie maakt het mogelijk je drone tot een maximaal transmissiebereik van 7 km (4,3 mi) te besturen en video naar je mobiele apparaat te streamen met 1080p.

De Mavic Pro voorbereiden

Alle armen van de drone zijn bij levering ingeklapt. Volg de instructies hieronder om alle armen uit te klappen.

Drone voorbereiden

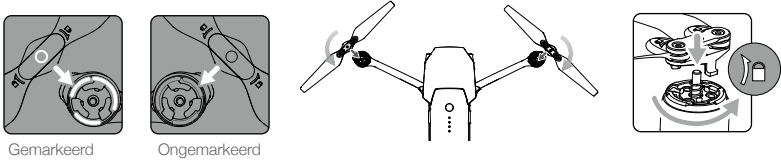
Verwijder de gimbalafdekking en gimbalklem vanaf de camera.



- De gimbalafdekking wordt gebruikt om de gimbal te beschermen. Verwijder deze indien nodig.
- Gebruik de gimbalklem en gimbalafdekking om de gimbal te beschermen wanneer de Mavic Pro niet in gebruik is.

Propellers bevestigen

Bevestig de propellers met de witte ringen op de montageplaat met witte markeringen. Druk de propeller op de montageplaat en draai deze naar de vergrendelstand totdat de propeller vastzit. Bevestig de andere propellers op de montageplaat zonder markeringen.

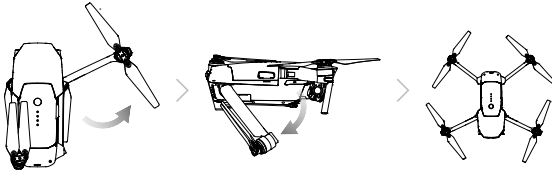


Gemarkerd

Ongemarkerd

Armen uitklappen

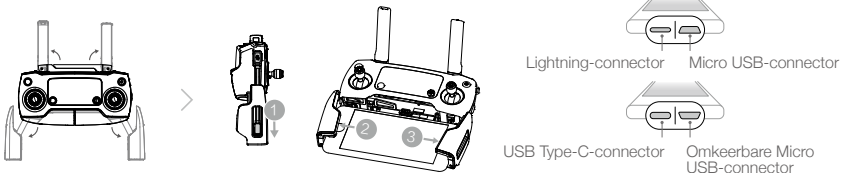
1. Klap de voorste armen van de drone uit, gevolgd door de achterste armen, zoals afgebeeld.
2. Klap alle propellerbladen uit.



- ⚠ • Klap de voorste armen en propellers uit voordat je de achterste armen uitklapt. Alle armen en propellers moeten zijn uitgeklapt voordat je de drone inschakelt om te voorkomen dat de zelfdiagnostest nadelig wordt beïnvloed.

Vorbereiding van de afstandsbediening

1. Klap de klemmen en antennes van het mobiele apparaat uit.
2. Kies een geschikte afstandsbedieningskabel op basis van het soort mobiele apparaat dat je gebruikt. Er is een afstandsbedieningskabel met een Lightning-connector aangesloten en de standaard-Micro USB-connector en de USB-Type-C-connector zijn meegeleverd. Optioneel is een omkeerbare Micro USB-connector verkrijgbaar. Plaats het mobiele apparaat en zet het vast.



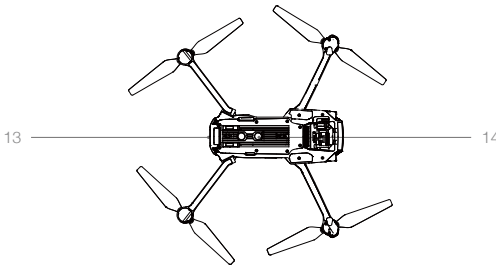
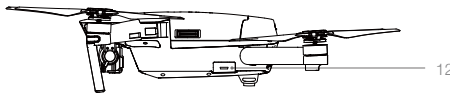
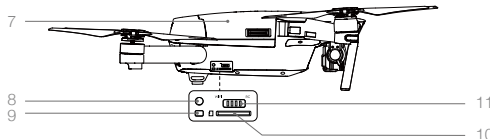
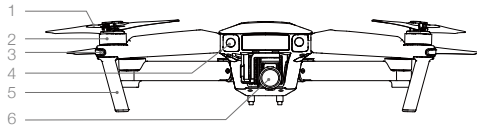
Raadpleeg de afbeelding hieronder voor informatie over hoe je de afstandsbedieningskabel kunt vervangen.



De schuif van de afstandsbedieningskabel moet worden Teruggeplaatst bij gebruik van een afstandsbedieningskabel van het USB Type-C.

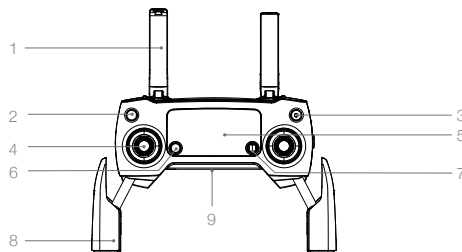
- ⚠ • Zorg ervoor dat de schakelaar van de besturingsmodus op "RC" staat wanneer je de afstandsbediening gebruikt om de drone te besturen.
- Je kunt je mobiele apparaat ook met een USB-kabel aansluiten op de afstandsbediening. Steek het ene uiteinde van de kabel in je mobiele apparaat en het andere uiteinde in de USB-poort aan de onderzijde van de afstandsbediening. Zorg ervoor dat je de afstandsbedieningskabel uit de Micro USB-poort haalt op de afstandsbediening indien je een USB-kabel gebruikt.

Overzicht drone



- 1. Propeller
- 2. Motor
- 3. LED-indicator voorzijde
- 4. Systeem voor voorwaarts gericht zicht
- 5. Landingsgestel (met ingebouwde antennes)
- 6. Gimbal en camera
- 7. Intelligent Flight Battery
- 8. Koppeltoets
- 9. Indicator koppelingsstatus
- 10. Micro SD-kaartsleuf camera
- 11. Schakelaar besturingsmodus
- 12. Micro-USB-poort
- 13. Indicator van dronestatus
- 14. Systeem voor benedenwaarts gericht zicht

Afbeelding van de afstandsbediening



- 1. Antennes**
Voor het zenden van het besturingssignaal en videosignaal van de drone.
- 2. Knop Return to Home (RTH) (terug naar thuisbasis)**
Druk de knop in en houd de knop daarna ingedrukt om Return to Home (RTH) te activeren. Druk nogmaals op deze knop om RTH te annuleren.
- 3. Aan/uitknop**
Wordt gebruikt om de afstandsbediening in- en uit te schakelen.
- 4. Joystick**
Bestuurt de richting en beweging van de drone.

5. LCD-scherm

Toont de systeemstatus van de drone en afstandsbediening.

6. Vluchtpauzeknop

Druk eenmaal op deze knop om in een noodgeval af te remmen.

7. 5D-knop

De standaardconfiguratie staat hieronder beschreven. Stel deze waarden op basis van je voorkeuren in de DJI GO 4-app in.

Links: Inzoomen

Rechts: Uitzoomen

Omhoog: Gimbal naar voren

Omlaag: Gimbal naar beneden

Indrukken: Menu DJI GO 4 Intelligent Flight openen.

10. C1-knop

De standaardconfiguratie staat hieronder beschreven. Stel deze waarden op basis van je voorkeuren in de DJI GO 4-app in. Druk eenmaal om te focussen op het midden of een waypoint toe te voegen bij gebruik van waypoints.

11. C2-knop

De standaardconfiguratie staat hieronder beschreven. Stel deze waarden op basis van je voorkeuren in de DJI GO 4-app in. Druk eenmaal om een waypoint weer te geven of te verwijderen bij gebruik van waypoints.

12. Gimbalwiel

Met dit wiel bestuur je de kanteling van de camera.

13. Camera-instelwiel

Draai aan het wiel als je de camera-instellingen wilt wijzigen. (Werkt alleen wanneer de afstandsbediening is aangesloten op een mobiel apparaat waarop de DJI GO 4-app wordt gebruikt)

14. Opnameknop

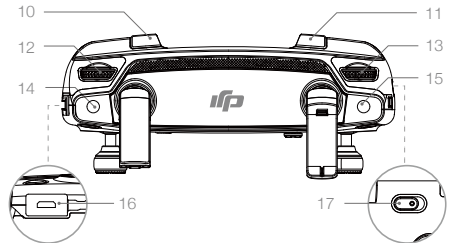
Druk hierop om een video-opname te maken. Druk nogmaals om te stoppen met opnemen.

8. Klem mobiel apparaat

Hiermee klem je je mobiele apparaat stevig vast op de afstandsbediening.

9. USB-poort

Verbinding met mobiel apparaat voor DJI GO 4-app.

**15. Sluiterknop**

Druk hierop om een foto te maken. Als je de burstmodus selecteert, kun je een vooraf ingesteld aantal foto's maken.

16. Voedingspoort

Sluit deze poort aan op de oplader om de accu van de afstandsbediening op te laden. Sluit deze poort aan op je mobiele apparaat met behulp van de afstandsbedieningskabel.

17. Vluchtmodus-schakelaar

Met deze schakelaar kun je kiezen tussen de P-modus en S-modus.

Drone

In dit hoofdstuk worden de vluchtcontroller, het systeem voor voorwaarts en benedenwaarts gericht zicht en de Intelligent Flight Battery beschreven.

Drone

Droneprofiel

De Mavic Pro-drone bestaat uit een vluchtcontroller, video downlink, voortstuwingsstelsel en een Intelligent Flight Battery (intelligente vluchtaccu). In dit hoofdstuk worden de functies van de vluchtcontroller, video downlink en andere drone-onderdelen geïntroduceerd.

Vluchtmodus

Voor Mavic Pro zijn de volgende vluchtmodi beschikbaar:

P-modus (positiebepaling): De P-mode werkt het beste wanneer het GPS-signaal sterk is. De drone maakt gebruik van GPS en systemen voor voorwaarts en benedenwaarts gericht zicht om zichzelf te lokaliseren, zich automatisch te stabiliseren en tussen obstakels te navigeren. In deze modus zijn geavanceerde functies zoals TapFly en ActiveTrack ingeschakeld. Wanneer het systeem voor voorwaarts gericht zicht ingeschakeld is en de lichtomstandigheden voldoende zijn, dan is de maximale hoek van de vluchtattitude 16° en de maximale vliegsnelheid 36 km/u (22 mph). Wanneer naar voren gerichte obstakeldetectie uitgeschakeld is, dan is de maximale hoek van de vluchtattitude 25° en de maximale vliegsnelheid 58 km/u (36 mph).

De drone schakelt automatisch over op ATTI wanneer het GPS-signaal zwak is en de lichtomstandigheden te donker zijn voor de systemen die worden gebruikt voor voorwaarts en benedenwaarts gericht zicht. De drone gebruikt zijn barometer alleen voor positiebepaling om controle uit te oefenen over de hoogte.

Als het GPS-signaal zwak is of wanneer het kompas storing ondervindt en het Vision System niet beschikbaar is, gaat de drone terug naar de A-modus. In de A-modus is de drone gevoelig voor invloeden in zijn omgeving, waardoor deze horizontaal kan kantelen.

In de A-modus zijn het Vision System en een aantal geavanceerde functies niet beschikbaar. Zodoende kan de drone in deze modus niet worden gepositioneerd of automatisch remmen. Land zo snel mogelijk op een veilige plaats om gevaarlijke situaties te voorkomen. Vlieg niet in gesloten ruimtes of in gebieden waar de drone een zwak GPS-signaal heeft. Anders gaat de drone naar de A-modus, waardoor tijdens de vlucht mogelijk ernstige gevaren ontstaan.

Opmerking: De P-modus vereist grotere bewegingen van de joystick om hoge snelheden te kunnen bereiken.

S-modus (sport): De drone gebruikt GPS voor positiebepaling. Aangezien systemen voor voorwaarts en benedenwaarts gericht zicht uitgeschakeld zijn, zal de drone in de sportmodus geen obstakels kunnen detecteren en vermijden. In de sportmodus zijn ook de grondstationsfunctie en Intelligent Flight-functie niet beschikbaar.

Opmerking: De respons van de drone is afgestemd op een optimale wendbaarheid en snelheid, zodat de drone effectiever reageert op bewegingen van de joystick.



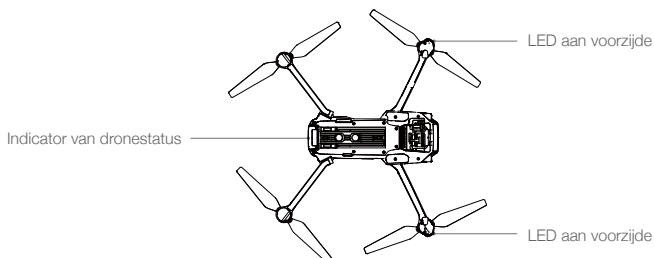
- **Het systeem voor voorwaarts gericht zicht wordt uitgeschakeld in de S-modus (sport), wat inhoudt dat de drone obstakels op zijn route niet automatisch kan vermijden.**
- De maximale snelheid en de remafstand van de drone zijn in de S-modus (sport) aanzienlijk groter. Onder windloze omstandigheden is een minimale remafstand van 30 meter vereist.
- De afnemende snelheid is in de S-modus (sport) aanzienlijk groter.
- De respons van de drone is in de S-modus (sport) aanzienlijk groter, wat betekent dat een kleine beweging van de joystick op de afstandsbediening zich vertaalt in een grote reisafstand van de drone. Wees tijdens een vlucht oplettend en houd een toereikende manoeuvreerruimte aan.



- Gebruik de vluchtmodusschakelaar om de vluchtmodus van de drone te wijzigen.













Vluchtstatusindicator

De Mavic Pro is uitgerust met LED's aan de voorzijde en een indicator die de dronestatus aangeeft. De posities van deze LED's worden getoond in de afbeelding hieronder:






De LED's aan de voorzijde tonen de richting van de drone. Wanneer de drone wordt ingeschakeld, branden de LED's aan de voorzijde continu rood om de voorkant (of neus) van de drone aan te geven (de LED aan de voorzijde kan worden uitgeschakeld in de DJI GO 4-app). De indicator van de dronestatus geeft informatie over de systeemstatus van de vluchtcontroller. Raadpleeg de onderstaande tabel voor meer informatie over de indicator van de dronestatus.


Beschrijving van de indicator van de dronestatus

Normaal	
 Afwisselend rood, groen en geel knipperend	Inschakelen en zelfdiagnostest
 Afwisselend geel en groen knipperend	Bezig met opwarmen
 Langzaam groen knipperend	P-modus of S-modus met GPS
 Tweemaal groen knipperend	P-modus met systemen voor voorwaarts en benedenwaarts zicht
 Langzaam geel knipperend	Geen GPS en systemen voor voorwaarts en benedenwaarts zicht
 Snel groen knipperend	Bezig met remmen
Waarschuwing	
 Snel geel knipperend	Signaal afstandsbediening verloren
 Langzaam rood knipperend	Waarschuwing laag accuniveau
 Snel rood knipperend	Waarschuwing extreem laag accuniveau
 Rood knipperend	IMU-fout
 — Continu rood	Kritieke fout
 Snel afwisselend rood en geel knipperend	Kompaskalibratie vereist

Return-to-Home (RTH)

De functie Return-to-Home (RTH) (terug naar thuisbasis) brengt de drone terug naar de laatst geregistreerde thuisbasis (Home Point). Er zijn drie soorten RTH-types: Smart RTH, RTH bij laag accuniveau, en uitvalbeveiligde RTH. In dit hoofdstuk worden deze drie scenario's gedetailleerd beschreven.


	GPS	Beschrijving
Thuisbasis		Indien een sterk GPS-signaal werd ontvangen voordat de drone opsteeg, dan is deze locatie, vanwaar de drone opsteeg, de thuisbasis. De sterkte van het GPS-signaal wordt aangegeven door het GPS-pictogram (). De indicator van de dronestatus knippert snel wanneer de thuisbasis wordt geregistreerd.

-  • De drone kan obstakels detecteren en vermijden wanneer het systeem voor voorwaarts gericht zicht ingeschakeld is en de lichtomstandigheden voldoende zijn. De drone gaat automatisch hoger vliegen om een obstakel te vermijden en op de nieuwe hoogte naar de thuisbasis vliegen. Om ervoor te zorgen dat de drone voorwaarts kan terugkeren naar de thuisbasis, kan de drone tijdens RTH niet roteren of naar links of naar rechts vliegen terwijl het systeem voor voorwaarts gericht zicht ingeschakeld is.
- Het systeem voor voorwaarts gericht zicht kan alleen tijdens een vlucht of RTH worden ingeschakeld.

Uitvalbeveiligde RTH (Failsafe)

Indien de thuisbasis met succes was geregistreerd en het kompas normaal functioneert, dan wordt de uitvalbeveiligde RTH automatisch geactiveerd indien het signaal van de afstandsbediening gedurende een bepaalde periode verloren is geraakt (3 seconden bij gebruik van de afstandsbediening en 20 seconden bij gebruik van wifi). Return-to-Home kan worden geannuleerd door de piloot, zodat deze de controle terug kan krijgen wanneer de signaalverbinding van de afstandsbediening opnieuw tot stand is gebracht.



-  • De drone kan niet terugkeren naar de thuisbasis wanneer het GPS-signaal zwak is () of niet beschikbaar is.
- De drone kan een obstakel niet vermijden tijdens uitvalbeveiligde RTH indien het systeem voor voorwaarts gericht zicht uitgeschakeld is. Het is belangrijk om vóór elke vlucht een juiste uitvalbeveiligde hoogte in te stellen. Activeer de DJI GO 4-app, ga naar "Camera" en tik op  om de uitvalbeveiligde hoogte in te stellen.
- De gebruiker kan de drone niet besturen terwijl de drone stijgt naar de uitvalbeveiligde hoogte. De gebruiker kan echter wel op de RTH-knop drukken om de stijging stop te zetten en de besturing weer over te nemen.

Smart RTH

Gebruik de RTH-knop op de afstandsbediening of tik op de RTH-knop in de DJI GO 4-app en volg de scherm instructies om Smart RTH te activeren wanneer GPS beschikbaar is. De statusindicator van de drone gaat knipperen om de huidige status weer te geven. De drone detecteert en vermijdt obstakels op zijn vliegpad tijdens Smart RTH. De drone kan ervoor kiezen te navigeren of op zijn plaats te blijven stilhangen om een botsing te vermijden. De gebruiker kan de drone handmatig navigeren om obstakels te vermijden indien het systeem voor voorwaarts gericht zicht uitgeschakeld is of wanneer de lichte niveaus zwak zijn. De piloot kan ook onmiddellijk Smart RTH verlaten met gebruik van de vluchtpauzeknop op de afstandsbediening of door het Stop-pictogram in de DJI GO 4-app in te drukken.

Landingsbeveiliging wordt geactiveerd tijdens Smart RTH, bij precisielanding en bij gebruik van automatische landing in de DJI GO 4-app:

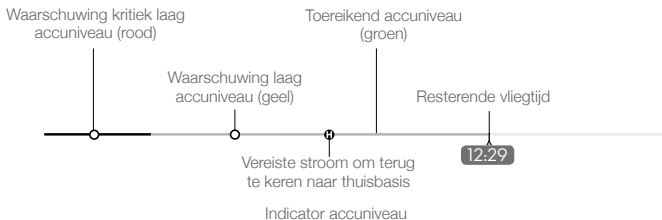
1. Wanneer de landingsbeveiliging bepaalt dat de grond geschikt is voor een landing, zal de Mavic Pro voorzichtig landen.
2. Wanneer de landingsbeveiliging bepaalt dat de grond niet geschikt is voor een landing, zal de Mavic Pro blijven stilhangen en op bevestiging van de piloot wachten.
3. Indien de landingsbeveiliging niet operationeel is, zal de DJI GO 4-app een landingsprompt weergeven wanneer de Mavic Pro tot onder 0,5 meter daalt. Trek de gashendel omlaag of gebruik de schuif voor automatische landing om te landen.

RTH bij laag accuniveau

De uitvalbeveiliging voor een laag accuniveau wordt geactiveerd wanneer de capaciteit van de DJI Intelligent Flight Battery is gedaald tot een punt waarbij een veilige terugkeer van de drone in gevaar komt. Gebruikers wordt geadviseerd om terug te keren naar de thuisbasis of de drone onmiddellijk te laten landen wanneer daarom wordt gevraagd. De DJI GO 4-app toont een mededeling wanneer een waarschuwing voor een bijna lege accu wordt geactiveerd. De drone keert automatisch terug naar de thuisbasis indien geen actie wordt ondernomen nadat tien seconden is afgeteld. De gebruiker kan de RTH-procedure afbreken door op de afstandsbediening op de RTH-knop te drukken. De drempels voor deze waarschuwingen worden automatisch bepaald op basis van de huidige hoogte van de drone en de afstand vanaf de thuisbasis.

De drone landt automatisch als het huidige accuniveau de drone alleen lang genoeg kan ondersteunen om van zijn huidige hoogte te dalen. De gebruiker kan nog steeds gebruikmaken van de afstandsbediening om de richting van de drone tijdens het landingsproces te veranderen.

De indicator van het accuniveau wordt weergegeven in de DJI GO 4-app, en wordt hieronder beschreven:



Accuniveau Waarschuwing	Opmerking	Statusindicator drone	DJI GO 4-app	Vluchtinstructies
Waarschuwing dat accu bijna leeg is	Accuniveau is laag. Laat de drone landen.	De indicator van dronestatus knippert langzaam in rood.	Tik op "Go-home" om de drone automatisch te laten terugkeren naar de thuisbasis of tik op "Cancel" om de normale vlucht te hervatten. Als geen actie wordt ondernomen, zal de drone na 10 seconden automatisch teruggaan naar de thuisbasis. De afstandsbediening zal een alarm laten horen.	Laat de drone zo spoedig mogelijk terugvliegen en landen, zet vervolgens de motoren stop en vervang de accu.
Waarschuwing kritiek laag accuniveau	De drone moet onmiddellijk landen.	De indicator van dronestatus knippert snel in rood.	Het display van de DJI GO 4-app knippert in rood en de drone begint te dalen. De afstandsbediening zal een alarm laten horen.	Laat de drone automatisch dalen en landen.
Geschatte resterende vliegtijd	Geschatte resterende vlucht gebaseerd op huidig accuniveau.	N.v.t.	N.v.t.	N.v.t.



- Als de waarschuwing voor een kritiek laag accuniveau wordt geactiveerd en de drone automatisch begint te landen, duw dan de linkerjoystick omhoog om de drone op zijn huidige hoogte te laten stilhangen, waardoor je de gelegenheid krijgt om naar een meer geschikte landingslocatie te navigeren.
- De gekleurde zones en markeringen op de balk van de indicator van het accuniveau geven de geschatte resterende vliegtijd aan. Deze passen zich automatisch aan de huidige locatie en status van de drone aan.

Precisielanding

De Mavic Pro scant tijdens Return-to-Home automatisch de terreinkenmerken onder de drone en probeert overeenstemmende kenmerken te zoeken. Wanneer het huidige terrein overeenkomt met het terrein van de thuisbasis, zal de Mavic onmiddellijk beginnen met landen om een precisielanding tot stand te brengen. De DJI GO 4-app toont een prompt 'geen overeenstemmend terrein' indien geen overeenstemmende kenmerken worden gevonden.



- De prestatie van de precisielanding is onderhevig aan de volgende voorwaarden:
 - a. De thuisbasis was geregistreerd toen de drone opsteeg, en kan tijdens de vlucht niet worden ververst.
 - b. De drone moet verticaal opstijgen. De opstijghoogte moet groter zijn dan 10 meter.
 - c. De terreinkenmerken van de thuisbasis blijven grotendeels ongewijzigd.
 - d. Een terrein van de thuisbasis met weinig karakteristieke kenmerken zal de prestaties nadelig beïnvloeden.
 - e. De lichtomstandigheden mogen niet te licht of te donker zijn.
- Tijdens de landing zijn de volgende acties beschikbaar:
 - a. Gashendel naar beneden trekken om de landing te versnellen.
 - b. De joysticks in een andere richting bewegen zal de precisielanding doen stoppen. De Mavic Pro daalt verticaal en de landingsbeveiliging blijft actief.

Veiligheidsnotities voor RTH



De drone kan tijdens RTH obstakels niet vermijden indien het systeem voor voorwaarts gericht zicht uitgeschakeld is. Het is daarom belangrijk om vóór elke vlucht een juiste uitvalbeveiligde hoogte in te stellen. Activeer de DJI GO 4-app en voer "Camera" in en tik op om de uitvalbeveiligde hoogte in te stellen.



Indien Return to Home (RTH), inclusief Smart RTH en RTH bij laag accuniveau, wordt geactiveerd en de drone verder dan 20 meter van de thuisbasis is:

1. Dan zal de drone terugkeren naar de thuisbasis op de huidige hoogte indien op of boven de RTH-hoogte wordt gevlogen.
2. Dan zal de drone stijgen tot de RTH-hoogte indien de drone daaronder vliegt.



Indien Return to Home (RTH), inclusief Smart RTH en RTH bij laag accuniveau, wordt geactiveerd tussen 5 en 20 meter (16 ft en 66 ft) vanaf de thuisbasis, en het systeem voor voorwaarts gericht zicht is geactiveerd:

1. Dan zal de drone terugkeren naar de thuisbasis op de huidige hoogte indien de huidige hoogte van de drone groter is dan 10 meter (32 ft).
2. Dan zal de drone eerst automatisch stijgen tot 10 meter (32 ft) vanaf de huidige hoogte indien de huidige hoogte van de drone lager is dan 10 meter (32 ft).

De vliegsnelheid wordt aangepast naar 14 km/u (9 mph). De drone zal onmiddellijk de landing inzetten indien het systeem voor voorwaarts gericht zicht wordt uitgeschakeld. Wanneer uitvalbeveiligde RTH wordt ingevoerd, wordt de status van het systeem voor voorwaarts gericht zicht geëvalueerd en RTH dienovereenkomstig aangepast.



De drone daalt en landt automatisch indien RTH wordt geactiveerd en de drone zich binnen een straal van 5 meter (6 ft) van de thuisbasis bevindt.



De drone kan niet terugkeren naar de thuisbasis wanneer het GPS-signaal zwak is (,) toont grijs) of niet beschikbaar is.

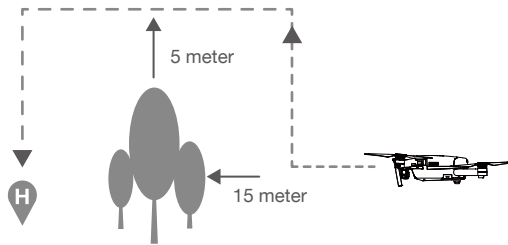


Druk op de vluchtpauzeknop als je RTH wilt verlaten. De drone zal stoppen met stijgen en stilhangen.

Vermijden van obstakels tijdens RTH

De drone kan nu tijdens RTH obstakels detecteren en actief proberen te vermijden, mits de lichtomstandigheden toereikend zijn voor het systeem voor voorwaarts gericht zicht. Na detectie van een obstakel zal de drone als volgt handelen:

1. De drone vertraagt wanneer een obstakel wordt gedetecteerd op 15 meter (49 ft) vooruit.
2. De drone stopt en blijft stilhangen en stijgt vervolgens verticaal om het obstakel te vermijden. De drone stopt met klimmen wanneer deze ten minste 5 meter (16 ft) boven het gedetecteerde obstakel is.
3. De RTH-procedures worden hervat. De drone vervolgt met vliegen naar de thuisbasis op de huidige hoogte.



- ⚠
- Om ervoor te zorgen dat de drone voorwaarts kan terugkeren naar de thuisbasis, kan de drone tijdens RTH niet roteren terwijl het systeem voor voorwaarts gericht zicht ingeschakeld is.
 - De drone kan geen obstakels vermijden boven, naast of achter de drone.

Intelligente vluchtmodus

TapFly

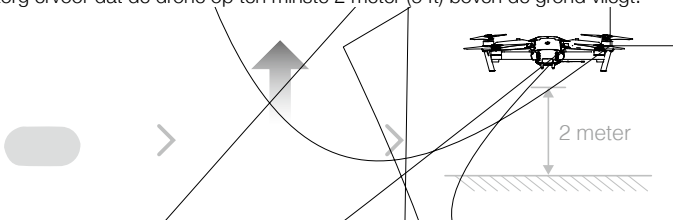
Inleiding


Met de TapFly-functie kunnen gebruikers nu op het scherm van het mobiele apparaat tikken om in de bedoelde richting te vliegen zonder de afstandsbediening te gebruiken. De drone zal gedetecteerde obstakels automatisch vermijden of afremmen en blijven stilhangen mits het licht toereikend (< 300 lux) en niet te helder is (> 10.000 lux).

Gebruik van TapFly

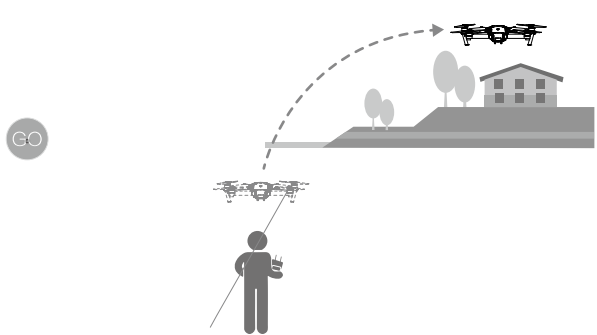
Zorg ervoor dat het accuniveau meer dan 50% is voor de Intelligent Flight Battery, en dat de drone in de P-modus staat. Voer vervolgens de stappen hieronder uit om TapFly te gebruiken:

1. Stijg op en zorg ervoor dat de drone op ten minste 2 meter (6 ft) boven de grond vliegt.



3. Tik eenmaal op de doelrichting en wacht totdat het pictogram  verschijnt. Tik nogmaals om je keuze te bevestigen waarna de drone in die richting zal vliegen.

Drone

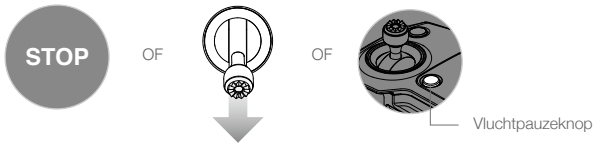


- Geef de drone NIET de opdracht om naar mensen, dieren, kleine en fijne objecten (bijv. takken en hoogspanningsleidingen) of transparante objecten (bijv. glas of water) te vliegen.
- Kijk uit voor obstakels in het vliegpada en blijf uit de buurt hiervan.
- Het werkelijke vliegpada kan afwijken van het verwachte vliegpada van je TapFly-keuze.
- Het selecteerbare bereik voor de doelrichting is beperkt. Je kunt dicht bij de bovenste of onderste rand van het scherm geen TapFly-keuze maken.
- De TapFly-modus werkt mogelijk niet goed als de drone boven water of een met sneeuw bedekt gebied vliegt.
- Wees extra voorzichtig tijdens het vliegen in donkere (< 300 lux) of heldere (> 10.000 lux) omgevingen.

TapFly verlaten

Gebruik de volgende methoden om TapFly te verlaten:

1. Druk op de vluchtpauzeknop op de afstandsbediening.
2. Trek de hellingsstick op de afstandsbediening terug.
3. Tik op de "STOP"-knop op het scherm.



De drone zal stoppen en stilhangen nadat TapFly is verlaten. Tik op een nieuwe doelrichting om verder te vliegen of een handmatige vlucht te beginnen.

ActiveTrack

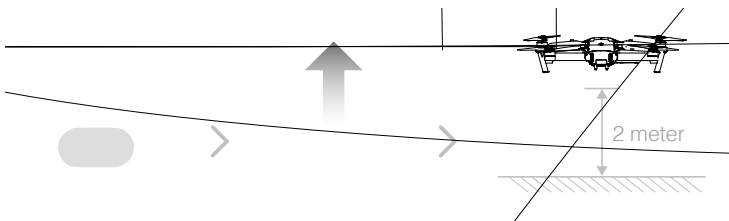
Met ActiveTrack kun je op het scherm van je mobiele apparaat een bewegend object markeren en volgen. De drone zal in zijn vliegpad obstakels automatisch vermijden. Er is geen extern volgapparaat nodig.

De Mavic Pro kan automatisch fietsen en andere voertuigen, mensen en dieren identificeren en volgen, en voor elke categorie verschillende volgstrategieën gebruiken.

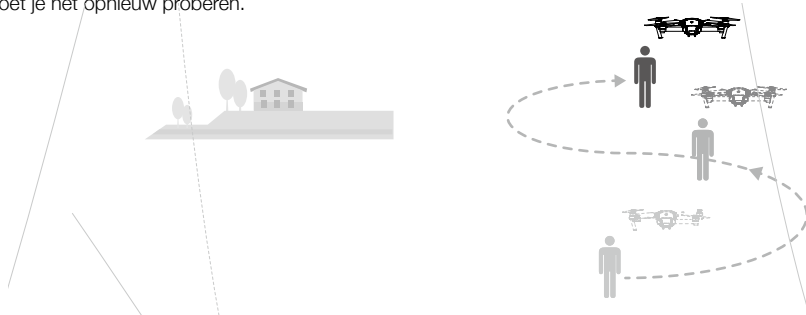
Gebruik van ActiveTrack

Zorg ervoor dat de Intelligent Flight Battery meer dan 50% stroom heeft en de drone in de P-modus staat. Voer vervolgens de stappen hieronder uit om ActiveTrack te gebruiken:

1. Stijg op en blijf op ten minste 2 meter (6 ft) boven de grond stilhangen.



3. Tik op het object dat je wilt volgen en tik vervolgens om je keuze te bevestigen. Indien het object niet automatisch wordt herkend, sleep er dan een vak omheen. Het vak wordt groen wanneer de volgfunctie in werking is. Indien het vak rood wordt, kan het object niet worden geïdentificeerd en moet je het opnieuw proberen.



- ⚠ • Je dient je aan de lokale privacywetgeving en regelgeving houden bij het gebruik van ActiveTrack.
 - De drone kan geen obstakels vermijden in de profielmodus of spotlichtmodus. Gebruik deze modi in open gebieden.
-
- ☀ • De drone zal in zijn vliegpad obstakels detecteren en vermijden.
 - Indien de drone het object tijdens het volgen kwijtraakt omdat het te snel beweegt of wordt verduisterd, selecteer het object dan opnieuw om het volgen te hervatten.
-

ActiveTrack verlaten

Gebruik de volgende methoden om ActiveTrack te verlaten:

1. Druk op de vluchtpauzeknop op de afstandsbediening.
2. Tik op de "STOP"-knop op het scherm.



OF



Drone

Nadat ActiveTrack is verlaten, zal de drone stilhangen op zijn plaats. Je kunt er dan voor kiezen om handmatig te vliegen, een ander object te volgen of terug te keren naar de thuisbasis.

Gebarenmodus

In de gebarenmodus worden door het zichtsysteem van de Mavic gebaren herkend, waardoor de drone kan volgen en selfies vast kan leggen zonder gebruik van een telefoon of een controller. Voer de stappen hieronder uit om de gebarenmodus te gebruiken:

Modi	Prompts	Voorste leds	Opmerkingen
1. Bevestig het object		☀ Langzaam rood knipperend	Controleer of het systeem voor voorwaarts gericht zicht actief is en er genoeg licht is. Tik op het pictogram en ga vóór de camera staan zodat de Mavic je kan herkennen.
2. Bevestig de afstand		☀ x2 Tweemaal rood knipperend	Hef je armen omhoog en zwaai naar de Mavic. De voorste LED gaat tweemaal rood knipperen zodra deze de opnameafstand heeft bevestigd.
3. Aftellen voor selfie		☀ Snel rood knipperend	Houd je vingers vóór je op je gezicht zoals afgebeeld.

- ⚠ • De gebarenmodus kan alleen worden gebruikt in de fotomodus.
- Laat de drone 2 meter of hoger boven de grond vliegen en ga vóór de camera staan om herkenning mogelijk te maken. De voorste LED-indicators gaan snel in rood knipperen indien het de Mavic Pro niet lukt een object te herkennen.
- Door GPS op je telefoon in te schakelen, kan de Mavic nauwkeuriger volgen tijdens het vliegen in de gebarenmodus.

Statiefmodus

Tik op het pictogram in de DJI GO 4-app om de statiefmodus in te schakelen. In de statiefmodus is de vliegsnelheid beperkt tot 3,6 km/u (2,2 mph) en is de remafstand verminderd tot 1 meter (3,2 ft). Ook de respons op joystickbewegingen is verminderd om de bewegingen meer controleerbaar vloeiender te maken.

- ⚠ • Gebruik de statiefmodus alleen wanneer het GPS-signaal sterk is of wanneer de lichtomstandigheden ideaal zijn voor het zichtsysteem. Indien het GPS-signaal verloren raakt en indien het zichtsysteem niet kan functioneren, dan wordt automatisch overgegaan op de Atti-modus. In dit geval zal de vliegsnelheid toenemen en kan de drone niet stilhangen op zijn plaats. Gebruik de statiefmodus voorzichtig.

Terreinvolmodus

Het systeem voor benedenwaarts gericht zicht wordt gebruikt in de terreinvolmodus om boven de grond een hoogte aan te houden tussen 1 en 13 meter. Deze modus is ontworpen voor gebruik op grasland met een helling van niet meer dan 20°.

Schakel de terreinvolmodus in door in de DJI GO 4-app op het pictogram van de intelligente vluchtmodus te tikken. Wanneer deze modus ingeschakeld is, wordt de huidige hoogte van de drone geregistreerd. De drone zal de geregistreerde hoogte tijdens de vlucht aanhouden en stijgen wanneer de helling stijgt. De drone zal bij benedenwaartse hellingen echter niet dalen.

- ⚠ • Het is belangrijk dat je alleen vliegt onder omstandigheden waarbij het zichtpositioneringssysteem (Vision Position System) kan functioneren. Anders zal de terreinvolmodus niet werken.

Cinemamodus

Tik op het pictogram van de intelligente vluchtmodus in de DJI GO 4-app om de cinemamodus in te schakelen. In de cinemamodus heeft de drone een langere remafstand. De drone vertraagt langzaam totdat hij tot stilstand komt. Ondertussen blijft hij duidelijke en stabiele beelden leveren, ook wanneer de besturingssignalen van een slechte kwaliteit zijn.

Fixed-Wing-modus

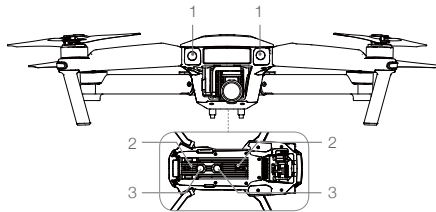
In de Fixed-Wing-modus vliegt de drone automatisch met een bepaalde snelheid vooruit. Duw de linker joystick omhoog om te stijgen en omlaag om te dalen. Duw een van de joysticks naar links of rechts om de drone te draaien. Als de rechter joystick omhoog wordt gedruwd, versnelt de drone. Als deze naar beneden wordt gedruwd, verlaat je de Fixed-Wing-modus.

Tik op het pictogram in de DJI GO 4-app en schakel de Fixed-Wing-modus in. Duw de rechter joystick omhoog totdat het pictogram C1 verschijnt. Druk vervolgens op de knop C1 op de afstandsbediening om de Fixed-Wing-modus te activeren. Duw de rechter joystick 3 seconden naar beneden of druk op de knop C2 op de afstandsbediening om de Fixed-Wing-modus te verlaten.

- ⚠ • Duw de rechter joystick omhoog totdat de vliegsnelheid 3 m/s of hoger is om de Fixed-Wing-modus te activeren. Beweeg de joysticks niet in een andere richting.
- De vliegsnelheid kan tijdens het gebruik van de Fixed-Wing-modus niet worden verlaagd. Je kunt alleen de rechter joystick omhoog duwen om te versnellen. Wanneer je de rechter joystick omlaag duwt, verlaat je de Fixed-Wing-modus.
- Andere Intelligent Flight-modi en de portretmodus worden gedeactiveerd als de Fixed-Wing-modus wordt gebruikt.
- Fixed-Wing-modus is zowel in de P-modus als in de S-modus beschikbaar.

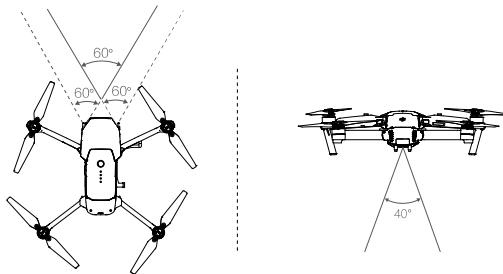
Systeem voor voorwaarts en benedenwaarts gericht zicht

De Mavic Pro is uitgerust met een systeem voor voorwaarts en benedenwaarts gericht zicht waarmee de omgeving vóór de drone constant wordt gescand op obstakels, waardoor botsingen kunnen worden voorkomen door om of over obstakels heen te vliegen, of door stil te hangen. Het systeem voor benedenwaarts gericht zicht maakt gebruik van ultrasone gegevens en beeldgegevens om de drone te helpen zijn huidige positie te behouden. Met behulp van het systeem voor benedenwaarts gericht zicht kan je Mavic Pro preciezer op zijn plaats stilhangen en in binnen gelegen ruimtes of andere omgevingen vliegen waar een GPS-sigitaal niet beschikbaar is. De belangrijkste onderdelen van het systeem voor voorwaarts en benedenwaarts gericht zicht bevinden zich op de neus en de onderzijde van de drone. Deze omvatten [1] [2] vier monoculaire sensoren en [3] twee ultrasoonsensoren.



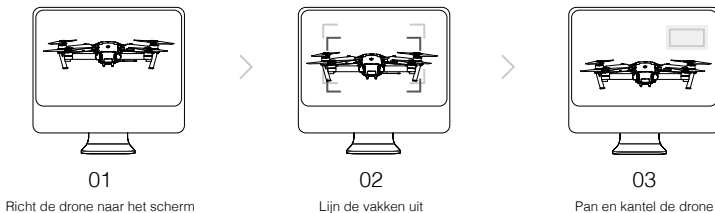
Detectiebereik

Het detectiebereik van het systeem voor voorwaarts en benedenwaarts gericht zicht is zoals als volgt is afgebeeld. Merk op dat de drone geen obstakels kan detecteren of vermijden die zich niet binnen het detectiebereik bevinden.



Sensoren kalibreren

De op de drone gemonteerde camera's voor voorwaarts en benedenwaarts gericht zicht zijn bij levering al gekalibreerd. Deze camera's zijn echter kwetsbaar voor excessieve inslag en moeten af en toe worden gekalibreerd via DJI Assistant 2 of de DJI GO 4-app. Voer de stappen hieronder uit om de camera te kalibreren.



Herhaal de stappen hierboven om de camera's van het systeem voor benedenwaarts gericht zicht te kalibreren.

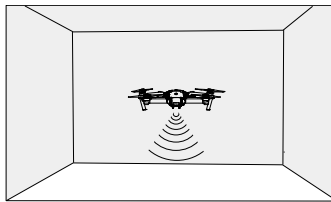
Snelle kalibratie

Gebruik snelle kalibratie wanneer de DJI GO 4-app bericht dat kalibratie van de zichtsensoren vereist is. Tik achtereenvolgens op "Aircraft Status" -> "Vision sensoren" om de snelle kalibratie te starten.

- ⚠ • Een snelle kalibratie is een snelle oplossing voor problemen met de zichtsensoren. Als het mogelijk is, dan verdient het aanbeveling de drone op een computer aan te sluiten om een volledige kalibratie uit te voeren met behulp van DJI Assistant 2. Voer alleen een kalibratie uit wanneer de lichtomstandigheden toereikend zijn en op geprofileerde oppervlakken zoals gras.
- Voer geen kalibratie uit op sterk reflecterende oppervlakken zoals marmer of keramiek.

Gebruik van het systeem voor benedenwaarts gericht zicht

Het systeem voor benedenwaarts gericht zicht wordt automatisch geactiveerd wanneer de drone wordt ingeschakeld. Er is geen verdere actie vereist. Het systeem voor benedenwaarts gericht zicht wordt vaak gebruikt in binnen gelegen ruimtes waar GPS niet beschikbaar is. Met het systeem voor benedenwaarts gericht zicht kan de drone zelfs zonder GPS precies stil blijven hangen.



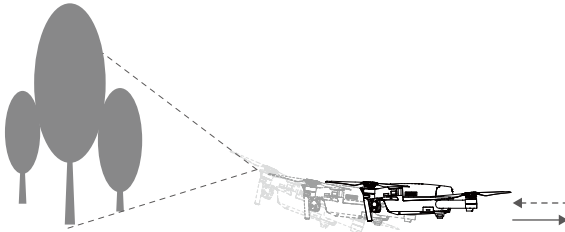
Voer de stappen hieronder uit om het systeem voor benedenwaarts gericht zicht te gebruiken:

1. Zet de vluchtmodusschakelaar in de P-modus.
2. Plaats de drone op een vlak oppervlak. Merk op dat het systeem voor benedenwaarts gericht zicht niet goed werkt op oppervlakken zonder duidelijke variaties in het patroon.
3. Schakel de drone in. De indicator van de dronestatus gaat tweemaal groen knipperen, wat aangeeft dat het systeem voor benedenwaarts gericht zicht gereed is. Duw de linkerjoystick zachtjes omhoog om op te stijgen waarna de drone zal blijven stilhangen.



Remassistentie door systeem voor voorwaarts gericht zicht

De drone kan actief remmen wanneer de drone obstakels herkent die vóór de drone aanwezig zijn. Dit wordt aangestuurd door het systeem voor voorwaarts gericht zicht. De systemen voor voorwaarts en benedenwaarts gericht zicht werken het best wanneer er voldoende licht is en het obstakel duidelijk gemarkeerd is of een duidelijke structuur heeft. De drone mag niet sneller vliegen dan 36 km/u (22 mph) om er zeker van te zijn dat de remafstand voldoende is.



De prestatie van de systemen voor voorwaarts en benedenwaarts gericht zicht worden beïnvloed door het oppervlak waarboven wordt gevlogen. Ultrasoonsensoren zijn mogelijk niet in staat om afstanden nauwkeurig te meten boven geluidsabsorberende materialen en de camera functioneert mogelijk niet correct in suboptimale omgevingen. De drone zal automatisch overgaan van de P-modus naar de Atti-modus indien noch GPS noch de systemen voor voorwaarts of benedenwaarts gericht zicht beschikbaar zijn. Bestuur de drone met uiterste voorzichtigheid in de volgende situaties:

- Wanneer wordt gevlogen over monochrome oppervlakken (bijv. egaal zwart, egaal wit, egaal rood, egaal groen).
- Wanneer wordt gevlogen over sterk reflecterende oppervlakken.
- Wanneer wordt gevlogen met snelheden die hoger zijn dan 36 km/u (22 mph) op 2 meter of hoger dan 18 km/u (11 mph) op 1 meter.
- Wanneer wordt gevlogen over water of transparante oppervlakken.
- Wanneer wordt gevlogen over bewegende oppervlakken of objecten.
- Wanneer wordt gevlogen in een gebied waar de verlichting vaak of drastisch verandert.
- Wanneer wordt gevlogen boven extreem donkere (< 10 lux) of heldere (> 100.000 lux) oppervlakken.
- Wanneer wordt gevlogen boven oppervlakken die geluidsgolven kunnen absorberen (bijv. dik tapijt).
- Wanneer wordt gevlogen boven oppervlakken zonder duidelijke patronen of structuur.
- Wanneer wordt gevlogen boven oppervlakken met identieke herhalende patronen of structuren (bijvoorbeeld tegels met hetzelfde ontwerp).
- Wanneer wordt gevlogen boven hellende oppervlakken die geluidsgolven wegbuigen vanaf de drone.



- Houd sensoren te allen tijde schoon. Vuil of andere rommel kan de effectiviteit van sensoren nadelig beïnvloeden.
- Het Vision System is alleen effectief wanneer de drone op een hoogte van 0,3 tot 13 meter vliegt.
- De systemen voor voorwaarts en benedenwaarts gericht zicht werken mogelijk niet goed als de drone boven water vliegt.
- De systemen voor voorwaarts en benedenwaarts gericht zicht herkennen patronen op de grond mogelijk niet bij weinig licht (minder dan 100 lux).
- Gebruik geen andere ultrasone apparaten met een frequentie van 40 KHz wanneer de systemen voor voorwaarts en benedenwaarts gericht zicht in werking zijn.






- Houd dieren uit de buurt van de drone wanneer het systeem voor benedenwaarts gericht zicht is geactiveerd. De sonarsensor straalt geluiden met hoge frequenties uit die voor sommige dieren hoorbaar zijn.

Vluchtreclorder

Vluchtgegevens worden automatisch geregistreerd in de interne opslaglocatie van de drone. Deze gegevens omvatten vluchttelemetrie, informatie over de dronestatus, en andere parameters. Sluit de drone aan op de PC via de Micro USB-poort als je deze gegevens wilt inzien.

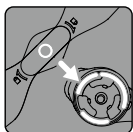
Propellers bevestigen en verwijderen

Gebruik voor de Mavic Pro alleen propellers die zijn goedgekeurd door DJI. Propellers met witte ring en ongemarkeerde propellers geven aan waar deze moeten worden bevestigd en in welke richting deze moeten ronddraaien.

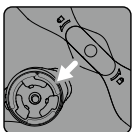
Propellers	Witte ring	Ongemarkeerd
Afbeelding		
Bevestigen op	Motoren met witte markeringen	Motoren zonder witte markeringen
Legenda's	 Vergrendelen: Draai de propellers in de aangegeven montagerichting en zet de propellers vast.	

Propellers bevestigen

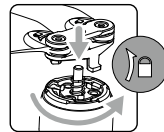
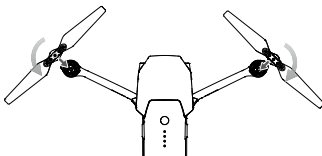
Bevestig de propellers met de witte ringen op de montageplaat met witte markeringen. Druk de propeller op de montageplaat en draai deze naar de vergrendelstand totdat de propeller vastzit. Bevestig de andere propellers op de montagebases zonder markeringen. Klap alle propellerbladen uit.



Gemarkeerd



Ongemarkeerd



Propellers demonteren

Druk de propellers omlaag tot in de motorenteun en draai de propellers in de ontgrendelingsrichting.

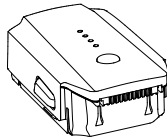


- Let goed op de scherpe randen van de propellers. Wees voorzichtig.
- Gebruik alleen propellers die zijn goedgekeurd door DJI. Gebruik geen verschillende propellertypes door elkaar.
- Blijf uit de buurt van de motoren en raak de propellers NIET aan als deze ronddraaien.
- Controleer vóór elke vlucht of de propellers en motoren correct en stevig zijn geïnstalleerd.
- Controleer vóór elke vlucht of de propellers in goede staat zijn. Gebruik GEEN oude, beschadigde of gebroken propellers.
- **BLIJF UIT DE BUURT** van ronddraaiende propellers of motoren. Raak ronddraaiende propellers of motoren NIET aan.
- Gebruik **ALLEEN** originele DJI-propellers om verzekerd te zijn van een veilige en betere vlucht.

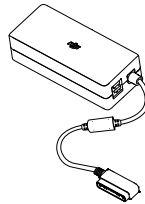
Intelligent Flight Battery

Inleiding


De DJI Intelligent Flight Battery heeft een capaciteit van 3830 mAh, een spanning van 11,4 V, en een slimme laad/ontlaadfunctie. De accu mag alleen worden opgeladen met een geschikte oplader die is goedgekeurd door DJI.



Intelligent Flight Battery



Oplader

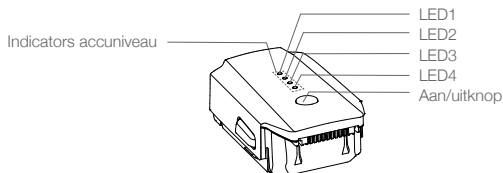
 De Intelligent Flight Battery moet vóór het eerste gebruik volledig zijn opgeladen.

Functies van de DJI Intelligent Flight Battery

1. Weergave accuniveau: De LED-indicators geven het huidige accuniveau weer.
2. Functie voor automatisch ontladen: De accu ontladt automatisch tot onder 65% bij inactiviteit van meer dan tien dagen, om opzwellen te voorkomen. Het duurt ongeveer twee dagen om de accu naar 65% te ontladen. Het is normaal dat je een matige warmte uit de accu voelt komen tijdens de ontladprocedure. In de DJI GO 4-app kunnen ontlad drempels worden ingesteld.
3. Uitgebalanceerd opladen: Zorgt tijdens het opladen automatisch voor een evenwichtige spanning van elke accu cel.
4. Overlaadbeveiliging: Het opladen stopt automatisch wanneer de accu volledig opgeladen is.
5. Temperatuurdetectie: De accu laadt uitsluitend op wanneer de temperatuur tussen de 5°C (41°F) en 40°C (104°F) is.
6. Overstroombeveiliging: De accu stopt met opladen wanneer een hoog ampèrage wordt ontdekt (meer dan 8,5 A).
7. Bescherming tegen te hoge ontlading: Het ontladen stopt automatisch om schade door te hoge ontlading te voorkomen.
8. Beveiliging tegen kortsluiting: Onderbreekt automatisch de stroomvoorziening als kortsluiting wordt gedetecteerd.
9. Bescherming tegen beschadiging van accu cellen: De DJI GO 4-app toont een waarschuwingsbericht wanneer een beschadigde accu cel wordt gedetecteerd.
10. Slaapmodus: Na een inactiviteit van 20 minuten onderbreekt de accu de stroomvoorziening en gaat de accu in de slaapmodus om op stroom te besparen.
11. Communicatie: Informatie over de spanning, capaciteit, stroom, etc. van de accu wordt verzonden naar de hoofdcontroller van de drone.

 Raadpleeg de *veiligheidsrichtlijnen van Mavic Pro Intelligent Flight Battery* voordat je de accu in gebruik neemt. Gebruikers zijn volledig aansprakelijk voor alle handelingen en elk gebruik.

Gebruik van de accu



Drone


In/uitschakelen

Inschakelen: Druk één keer op de aan/uitknop, druk nogmaals op deze knop en houd de knop twee seconden ingedrukt om de accu in te schakelen. Het systeemstatusscherm van de afstandsbediening toont het huidige accuniveau.

Uitschakelen: Druk één keer op de aan/uitknop, druk nogmaals op deze knop en houd de knop twee seconden ingedrukt om de accu uit te schakelen.


Bericht dat temperatuur laag is:

1. De accucapaciteit wordt aanzienlijk minder als wordt gevlogen in omgevingen met lage temperaturen (tussen 5°C en -10°C).
2. Accu's kunnen niet worden gebruikt in omgevingen met extreem lage temperaturen (< -10°C). Het verdient aanbeveling om de accu eerst volledig op te laden voordat wordt opgestegen bij een temperatuur tussen -10°C en 5°C.
3. Stop de vlucht zo spoedig mogelijk wanneer de DJI GO 4-app in omgevingen met lage temperaturen het bericht "Low Battery Level Warning" toont.
4. Houd de accu binnenshuis om deze eerst op te warmen voordat wordt gevlogen in omgevingen met lage temperaturen.
5. Houd de temperatuur van de accu boven 20°C om verzekerd te zijn van een optimale accuprestatie.

 Plaats in koude omgevingen de accu in het accucompartiment, schakel de drone in en laat deze circa 1 tot 2 minuten ingeschakeld om de accu op te warmen voordat wordt opgestegen.

Het accuniveau controleren

De indicators van het accuniveau tonen hoeveel stroom nog resteert. Druk, terwijl de accu uitgeschakeld is, eenmaal op de aan/uit-knop, waarna de indicators van het accuniveau gaan branden om het huidige accuniveau aan te duiden. Zie hieronder voor bijzonderheden.

 De indicators van het accuniveau tonen ook tijdens het opladen en ontladen het huidige accuniveau. De indicators worden hieronder beschreven.

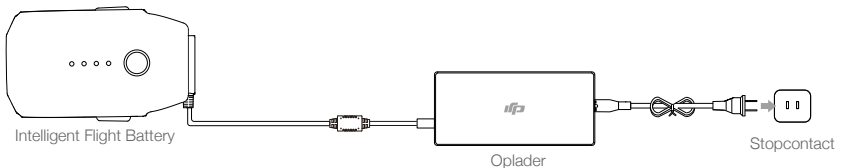
-  : LED is aan.
 -  : LED knippert.
 -  : LED is uit.
-

Indicators accuniveau				
LED1	LED2	LED3	LED4	Accuniveau
○	○	○	○	87,5%~100%
○	○	○	☀	75%~87,5%
○	○	○	○	62,5%~75%
○	○	☀	○	50%~62,5%
○	○	○	○	37,5%~50%
○	☀	○	○	25%~37,5%
○	○	○	○	12,5%~25%
☀	○	○	○	0%~12,5%
○	○	○	○	=0%

De Intelligent Flight Battery opladen

1. Sluit de acculader aan op een stroombron (100-240V, 50/60Hz).
2. Sluit de accu aan op de oplader om te beginnen met opladen.
3. De indicator van het accuniveau geeft tijdens het opladen het huidige accuniveau weer.
4. De Intelligent Flight Battery is volledig opgeladen wanneer alle indicators van het accuniveau uit zijn. Haal de accu uit de oplader.
5. Laat de accutemperatuur dalen tot kamertemperatuur voordat deze langere tijd wordt opgeborgen.
6. De oplader stopt met opladen van de accu als de celtemperatuur van de accu niet binnen het werkbereik is (5°C tot 40°C).

⚠ Schakel de accu altijd uit voordat je deze in de Mavic Pro plaatst of hieruit verwijdert. Plaats of verwijder een accu nooit wanneer deze ingeschakeld is.



Indicators accuniveau tijdens het opladen				
LED1	LED2	LED3	LED4	Accuniveau
☀	○	○	○	0%~25%
☀	☀	○	○	25%~50%
☀	☀	☀	○	50%~75%
☀	☀	☀	☀	75%~100%
○	○	○	○	Volledig opgeladen

LED-display accubeveiliging

De tabel hieronder toont de accubeveiligingsmechanismen en de bijbehorende LED-patronen.

Indicators van het accuniveau tijdens het opladen					
LED1	LED2	LED3	LED4	Knipperpatroon	Accubeveiligingsitem
○	☀	○	○	LED2 knippert tweemaal per seconde	Overstroom gedetecteerd
○	☀	○	○	LED2 knippert driemaal per seconde	Kortsluiting gedetecteerd
○	○	☀	○	LED3 knippert tweemaal per seconde	Overlading gedetecteerd
○	○	☀	○	LED3 knippert driemaal per seconde	Overspanning oplader gedetecteerd
○	○	○	☀	LED4 knippert tweemaal per seconde	Oplaadtemperatuur is te laag
○	○	○	☀	LED4 knippert driemaal per seconde	Oplaadtemperatuur is te hoog

Druk, nadat deze problemen zijn opgelost, op de aan/uit-knop om de indicator van het accuniveau uit te schakelen. Haal de Intelligent Flight Battery uit de oplader en plaats deze vervolgens terug om het opladen te hervatten. Je hoeft de oplader niet uit de oplader uit te halen en weer terug te plaatsen bij een fout in de kamertemperatuur. De oplader zal het opladen hervatten wanneer de temperatuur weer binnen het toegestane bereik is.



DJI aanvaardt geen enkele verantwoordelijkheid voor schade die wordt veroorzaakt door opladers van andere producenten.

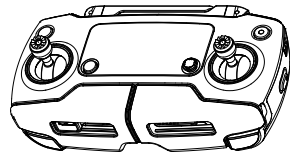


Hoe je de Intelligent Flight Battery moet ontladen voordat deze op een lange reis worden getransporteerd:

Vlieg met Mavic Pro in de buitenlucht totdat er minder dan 20% stroom over is, of totdat de accu niet langer kan worden ingeschakeld.

Afstandsbediening

In dit hoofdstuk worden de functies van de afstandsbediening beschreven en instructies gegeven over de besturing van de drone en de camera.



Afstandsbediening

Profiel afstandsbediening

De afstandsbediening van de Mavic Pro is een multifunctioneel draadloos communicatieapparaat dat het video downlink-systeem integreert met het afstandsbedieningssysteem van de drone. Het video downlink-systeem en het afstandsbedieningssysteem van de drone werken op basis van 2,4 GHz. De afstandsbediening is uitgerust met een aantal camerabesturingsfuncties, zoals het nemen en vooraf bekijken van foto's en video's, evenals de besturing van de gimbalbewegingen. Het accuniveau wordt weergegeven via het LCD-scherm van de afstandsbediening.



- **Conformiteitsversie:** De afstandsbediening is in overeenstemming met de plaatselijke regelgeving en voorschriften.
- **Bedrijfsmodus:** De besturing kan worden ingesteld op modus 1 of modus 2, of op een aangepaste modus.
- **Modus 1:** De rechterjoystick dient als de gashendel.
- **Modus 2:** De linkerjoystick dient als de gashendel.



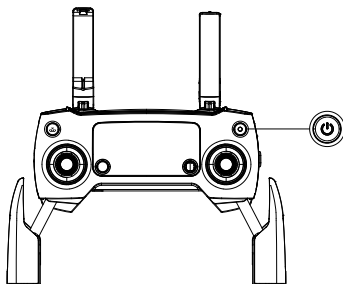
Laat niet meer dan drie drones in het gebied vliegen, om zendinterferentie te voorkomen.

Gebruik van de afstandsbediening

De afstandsbediening in- en uitschakelen

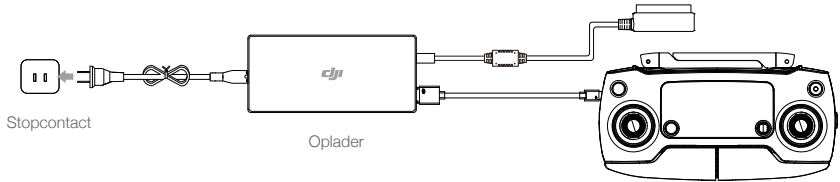
De afstandsbediening van de Mavic Pro wordt aangestuurd door een oplaadbare 2S-accu die een capaciteit heeft van 2970 mAh. Volg de stappen hieronder om je afstandsbediening in te schakelen:

1. Druk eenmaal op de aan/uit-knop indien de afstandsbediening uitgeschakeld is. Het LCD-scherm geeft het huidige accuniveau weer.
2. Druk eenmaal op de aan/uit-knop, en druk nogmaals op deze knop en houd deze vast om de afstandsbediening in te schakelen.
3. De afstandsbediening zal een piepgeluid laten horen wanneer deze wordt ingeschakeld.
4. Herhaal stap 2 als je de afstandsbediening wilt uitschakelen.



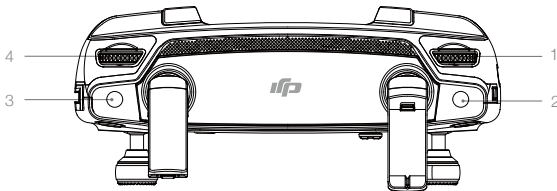
De afstandsbediening opladen

Laad de afstandsbediening op met de bijgeleverde oplader. Raadpleeg de afbeelding hieronder voor meer informatie.



De camera besturen

Maak video's/foto's, en wijzig de camera-instellingen via de sluiterknop, opnameknop, en het camera-instelwiel op de afstandsbediening.



1. Camera-instellingen

Draai aan het wiel om de camera-instellingen te wijzigen, zoals ISO, sluitertijd, zonder de afstandsbediening te negeren.

2. Sluiterknop

Druk hierop om een foto te maken. Als de burstmodus is geactiveerd, worden met één druk op de knop meerdere foto's gemaakt.

3. Opnameknop

Druk eenmaal om te beginnen met het opnemen van video, en druk nogmaals op deze knop om te stoppen met opnemen.

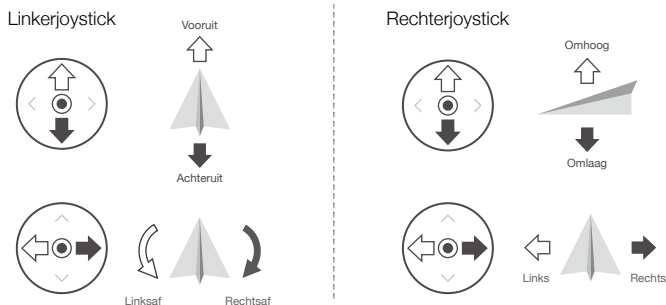
4. Gimbalwiel

Bestuur de kanteling van de gimbal.

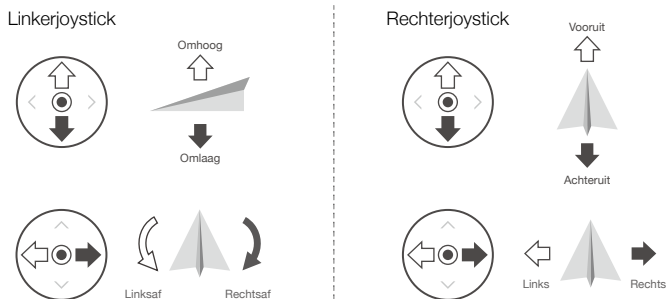
De drone besturen

In dit hoofdstuk wordt beschreven hoe de richting van de drone wordt bestuurd met de afstandsbediening. De besturing kan worden ingesteld op modus 1, modus 2 of modus 3, of op een aangepaste modus.

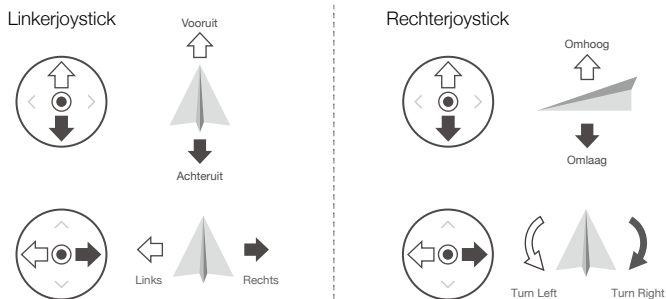
modus 1



modus 2




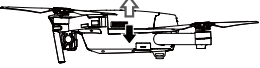

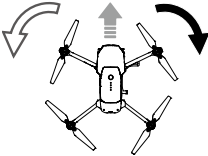

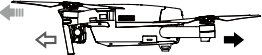

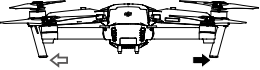

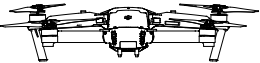
modus 3



De afstandsbediening is standaard ingesteld op modus 2.



Neutraal/middelste punt joystick: De joysticks staan in de middelste positie.
 De joystick bewegen: De joystick wordt weggeduwd uit de middelste positie.



Afstandsbediening (Modus 2)	Drone (← Geeft de neusrichting aan)	Opmerkingen
		<p>De hoogte van de drone wijzig je door de linkerjoystick omhoog en omlaag te bewegen. Duw de joystick omhoog om te stijgen en omlaag om te dalen.</p> <p>Wanneer beide joysticks in het midden worden gezet, zal de Mavic Pro stil blijven hangen. Des te meer de joystick vanuit het midden wordt gedruwd, des te sneller zal de Mavic Pro van hoogte veranderen. Duw altijd zachtjes tegen de joystick om een plotselinge en onverwachte verandering van de elevatie te voorkomen.</p>
		<p>Door de linkerjoystick naar links of rechts te bewegen, wordt het roer en de rotatie van de drone bestuurd.</p> <p>Duw de joystick naar links om de drone linksom te draaien, en duw de joystick naar rechts om de drone rechtsom te draaien. Als de joystick in het midden wordt gezet, zal de Mavic Pro zijn huidige richting handhaven.</p> <p>Des te meer de joystick vanuit het midden wordt gedruwd, des te sneller zal de Mavic Pro draaien.</p>
		<p>Door de rechterjoystick omhoog en omlaag te bewegen, wordt de voorwaartse en achterwaartse helling van de drone gewijzigd. Duw de joystick omhoog om naar voren te vliegen en naar beneden om naar achteren te vliegen. De Mavic Pro blijft stilhangen als de joystick in het midden wordt gezet.</p> <p>Duw de joystick verder vanuit het midden om een grotere hellingshoek (maximum 30°) tot stand te brengen en de vluchtsnelheid te verhogen.</p>
		<p>Door de rechterjoystick naar links en rechts te bewegen, wordt de linker- en rechterhelling van de drone gewijzigd.</p> <p>Duw de joystick naar links om naar links te vliegen en duw de joystick naar rechts om naar rechts te vliegen. De Mavic Pro blijft stilhangen als de joystick in het midden wordt gezet.</p>
		<p>Druk eenmaal op de vluchtpauzeknop om de vluchtmodus ActiveTrack, TapFly en Intelligent Navigation te verlaten. De drone blijft stilhangen op zijn huidige positie.</p>

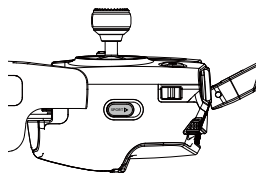


- Houd de afstandsbediening uit de buurt van magnetische materialen om te voorkomen dat de afstandsbediening nadelig wordt beïnvloed door magnetische interferentie.
- Zorg ervoor dat de joysticks tijdens transport of opslag zich in de middelste positie bevinden en niet door externe krachten worden samengedrukt.

Vluchtmodus-schakelaar

Selecteer de gewenste vluchtmodus met de schakelaar. Kies tussen de P-modus en S-modus.

Positie	Vluchtmodus
	P-modus
	S-modus



P-modus (positiebepaling): De P-modus werkt het beste wanneer het GPS-signaal sterk is. De drone maakt gebruik van GPS en systemen voor voorwaarts en benedenwaarts gericht zicht om zichzelf te lokaliseren, zich automatisch te stabiliseren en tussen obstakels te navigeren. Geavanceerde functies zoals TapFly en ActiveTrack zijn ingeschakeld in deze modus.

Opmerking: De P-modus vereist grotere bewegingen van de joystick om hoge snelheden te kunnen bereiken.

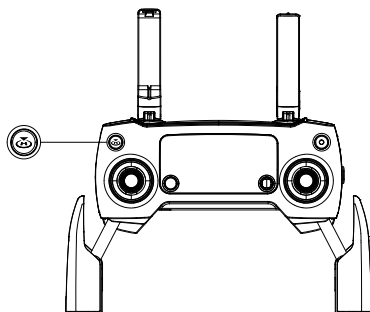
S-modus (sport): De hanteerbaarheid van de drone wordt dusdanig ingesteld dat de manoeuvreerbaarheid en snelheid worden verbeterd. De maximumsnelheid wordt verhoogd naar 65 km/u (40 mph). Het systeem voor naar voren gericht zicht is in deze modus uitgeschakeld.

De vluchtmodus is in de P-modus standaard vergrendeld, ongeacht de stand van de schakelaar. Als je van vluchtmodus wilt wisselen, ga dan naar het Camera-beeld (camera view) in de DJI GO 4-app, tik op  en schakel "Multiple Flight Modes" in. Nadat je "Multiple Flight Modes" hebt ingeschakeld, zet je de schakelaar op P en vervolgens op S om te vliegen in de sportmodus.

De Mavic Pro vliegt telkens na inschakeling standaard in de P-modus. Zet de vluchtmodus-schakelaar op P en vervolgens op S telkens voordat je de S-modus gebruikt.

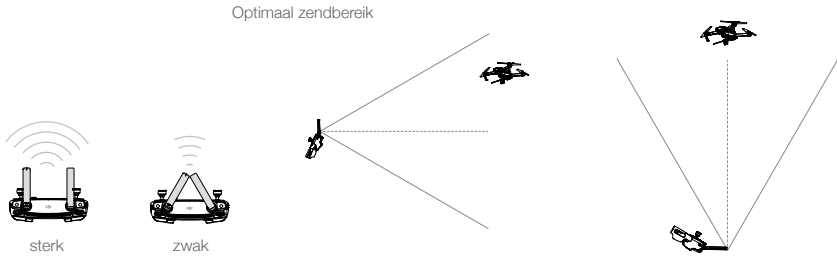
RTH-knop

Druk de RTH-knop in en houd deze vast om de Return-to-Home (RTH)-procedure te starten. De drone zal vervolgens terugkeren naar de laatst geregistreerde thuisbasis. Druk nogmaals op deze knop als je de RTH-procedure wilt annuleren en weer de controle wilt terugkrijgen over de drone.



Optimaal zendbereik

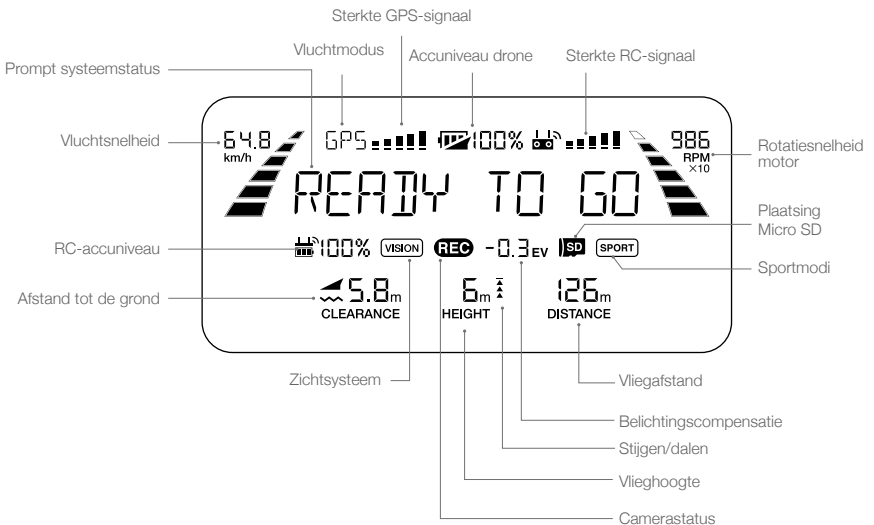
Het zendsignaal tussen de drone en de afstandsbediening is het meest betrouwbaar binnen het gebied dat hieronder wordt afgebeeld:



Zorg ervoor dat de drone vliegt binnen de optimale zendzone. De beste zendprestatie wordt geleverd door middel van een optimale verstandhouding tussen bestuurder en drone.

LCD-scherm

Het LCD-scherm toont in real time diverse systeemstatussen, waaronder vluchttelemetrie en accuniveau. Raadpleeg de afbeelding hieronder voor de betekenis van elk pictogram op het LCD-scherm.

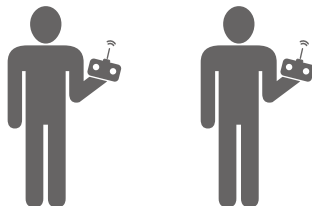


* Op het display van de primaire afstandsbediening wordt MCTL weergegeven, terwijl op de secundaire afstandsbediening de vluchtmodus wordt weergegeven.

Modus dubbele afstandsbediening

Mavic Pro ondersteunt de regelmodus dubbele afstandsbediening. Mavic Pro-firmwareversie 01.03.0400 en de DJI GO 4-app v4.0.5 zijn vereist. In de regelmodus dubbele afstandsbediening kunnen twee afstandsbedieningen met dezelfde drone worden verbonden.

Zowel met de primaire als de secundaire afstandsbediening kan de koers van de drone en de besturing van de gimbal en camera worden geregeld, nadat de afstandsbedieningen zijn verbonden met de drone.



Let op de onderstaande gebruiksverschillen van de primaire en secundaire afstandsbediening.

1. Gimbalwiel

Het gimbalwiel kan zowel met de primaire als de secundaire afstandsbediening worden bediend, maar de primaire afstandsbediening heeft prioriteit. De secundaire afstandsbediening kan het gimbalwiel bijvoorbeeld niet besturen als de primaire afstandsbediening wordt gebruikt om het gimbalwiel te bedienen. Als de primaire afstandsbediening echter twee seconden niet wordt gebruikt om het gimbalwiel te bedienen, kan de besturing worden overgenomen door de secundaire afstandsbediening.

2. Joystick

De koers van de drone kan zowel met de joysticks van de primaire als van de secundaire afstandsbediening worden bestuurd. De primaire afstandsbediening heeft prioriteit. De koers van de drone kan niet worden bestuurd met de secundaire afstandsbediening wanneer de besturing wordt geregeld met de joysticks van de primaire afstandsbediening. Als de joysticks twee seconden niet worden bediend, kan de koers van de drone met de secundaire afstandsbediening worden geregeld.

Om de veiligheid tijdens het vliegen te garanderen, moeten beide joysticks naar de onderste binnenhoek worden gedruwd wanneer je de gasstick naar beneden drukt. Als de drone met de primaire afstandsbediening wordt bediend, dan reageert de drone niet op dat commando, zelfs als de primaire afstandsbediening langer dan twee seconden niet is bediend.

De joysticks van de secundaire afstandsbediening mogen niet worden bediend, zodat de drone met de secundaire afstandsbediening kan worden bestuurd.

3. Vluchtmodusschakelaar

Gebruik alleen de primaire afstandsbediening om van vluchtmodus te wisselen. De vluchtmodusschakelaar op de secundaire afstandsbediening is geblokkeerd.


4. Instellingen DJI GO 4-app

De display- en parameterinstellingen voor de primaire en secundaire afstandsbediening in de DJI GO 4-app zijn hetzelfde. Alleen de vluchtcontroller, het Vision System, video-overdracht, Intelligent Flight Battery en gimbalparameters kunnen worden ingesteld wanneer de secundaire afstandsbediening

wordt gebruikt. De display- en parameterinstellingen in de DJI GO 4-app zijn voor de primaire en secundaire afstandsbediening hetzelfde.

Afstandsbediening koppelen

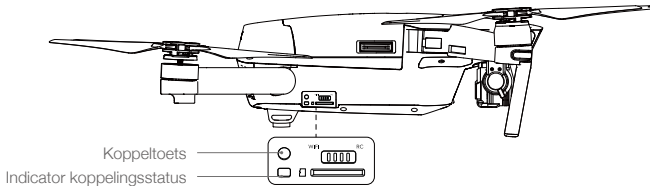
De afstandsbediening is vóór levering gekoppeld aan je drone. Koppeling is alleen nodig wanneer voor de eerste keer een nieuwe afstandsbediening wordt gebruikt. Volg de stappen hieronder om een nieuwe afstandsbediening te koppelen:

1. Schakel de afstandsbediening in en maak verbinding met het mobiele apparaat, en schakel de drone in. Activeer de DJI GO 4-app.
2. Ga naar "Camera", tik op  het symbool en tik daarna op de knop "Linking Primary RC" (Primaire afstandsbediening koppelen) of "Linking Secondary RC" (Secundaire afstandsbediening koppelen) om te bevestigen.



- Zet de schakelaar van de besturingsmodus op RC voordat je afstandsbediening koppelt.

3. De afstandsbediening is gereed om te worden gekoppeld.
4. Lokaliseer de koppelingsknop aan de zijkant van de drone, zoals getoond in de afbeelding hieronder. Druk op de koppelingsknop om te beginnen met koppelen. De indicator van de koppelingsstatus gaat ononderbroken in groen branden zodra de afstandsbediening met succes is gekoppeld aan de drone, en het LCD-scherm op de afstandsbediening zal de informatie over de drone tonen.



- De afstandsbediening zal zelf de koppeling met een drone ongedaan maken indien een nieuwe afstandsbediening wordt gekoppeld aan dezelfde drone.
- In de regelmodus met twee afstandsbedieningen moet de secundaire afstandsbediening opnieuw met de drone worden verbonden wanneer de primaire afstandsbediening opnieuw met de drone is verbonden.

Camera en gimbal

In dit hoofdstuk worden de technische specificaties van de camera en de bedrijfsstanden van de gimbal beschreven.

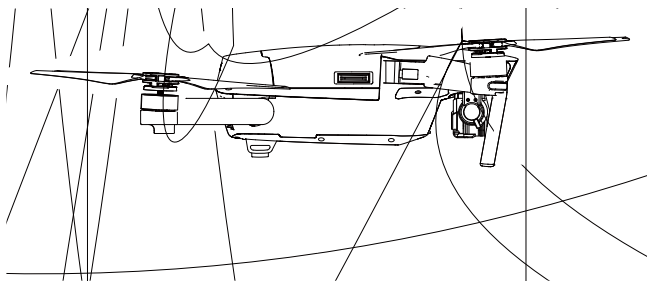
Camera en gimbal

Cameraprofiel

De camera aan boord maakt gebruik van een 1/2,3 inch CMOS-sensor om videobeelden te maken tot 4K bij 30 fps met de Mavic Pro en foto's te maken van 12 megapixels. Je kunt video opnemen in het formaat MOV of MP4. Beschikbare modi voor het maken van foto's zijn burst, continu en interval. Via de DJI GO 4-app kan op het aangesloten mobiele apparaat een live preview worden bekeken van wat de camera ziet.

Micro SD-kaartsleuf camera

Steek, zoals hieronder afgebeeld, de Micro SD-kaart in de kaartsleuf om je foto's en video's op te kunnen slaan. Doe dit voordat je de Mavic Pro inschakelt. De Mavic Pro wordt geleverd met een Micro SD-kaart van 16 GB en ondersteunt Micro SD-kaarten tot 64 GB. Het verdient aanbeveling gebruik te maken van een UHS-1 Micro SD-kaart vanwege de snelle lees- en schrijfsnelheid waarmee je videobeelden met hoge resolutie kunt opslaan.



Verwijder de micro-SD-kaart niet uit de Mavic Pro wanneer deze is ingeschakeld.



Enkelvoudige video-opnamen worden afgekapt op 30 minuten om voor stabiliteit van het camerasysteem te zorgen.

Cameragegevenspoort

Schakel de Mavic Pro in en sluit een USB-kabel aan op de Micro USB-poort om foto's en video's naar je computer te downloaden.

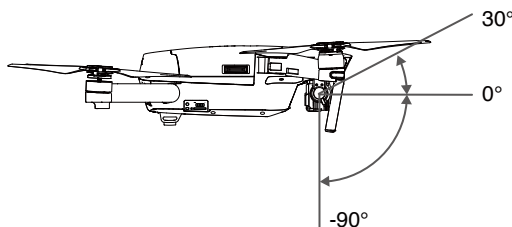


De drone moet ingeschakeld zijn voordat de bestanden op de Micro SD-kaart toegankelijk zijn.

Gimbal

Gimbalprofiel

De drieassige gimbal biedt een stabiel platform voor de aangesloten camera, zodat je heldere, stabiele foto's en video-opnamen kunt maken. De gimbal kan de camera kantelen binnen een bereik van 120°.





Gebruik het gimbalwiel op de afstandsbediening om de kanteling van de camera te bedienen, of ga naar Camera View in de DJI GO 4-app, tik op het scherm en houd je vinger op het scherm totdat een blauwe cirkel verschijnt, versleep vervolgens de cirkel om de kanteling van de camera te besturen. Het bestuurbare bereik van de rolas van de gimbal is 0° tot 90°, waardoor je in staat bent om opnamen te maken in de landschapsmodus en portretmodus. De rolas zal 90° draaien wanneer de portretmodus ingeschakeld is.



- Het verdient aanbeveling om de portretmodus te gebruiken om foto's in plaats van video's te maken. Wanneer de drone op een manier wordt gevlogen die het systeem zwaarder belast, bijvoorbeeld afremmen in een noodgeval of vliegen in de sportmodus, dan zal de rolas van de gimbal zijn eindpunt bereiken en de gimbal doen trillen.

Bedieningsmodi van de gimbal

Er zijn twee bedieningsmodi voor de gimbal beschikbaar. Schakel heen en weer tussen de verschillende bedieningsmodi op de pagina van de camera-instellingen in de DJI GO 4-app. Merk op dat je mobiele apparaat aangesloten moet zijn op de afstandsbediening om wijzigingen te kunnen effectueren. Raadpleeg onderstaande tabel voor meer informatie:

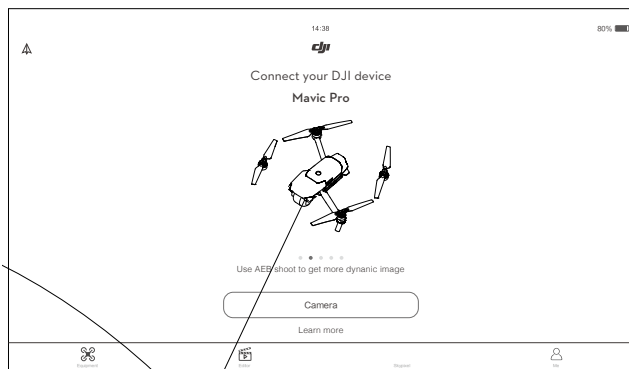
☰	 Volgmodus	De hoek tussen de gimbalrichting en de neus van de drone blijft te allen tijde constant.
☰	 FPV-modus	De gimbal synchroniseert met de beweging van de drone om een vliegervaring te creëren vanuit de eerste persoon.
⚠	<ul style="list-style-type: none"> • Verwijder de gimbalklem voordat je de drone inschakelt. • Er kan zich een fout voordoen in de motor van de gimbal in de volgende situaties: <ol style="list-style-type: none"> (1) De drone is op een ongelijk oppervlak geplaatst of de beweging van de gimbal wordt belemmerd. (2) De gimbal is blootgesteld aan een excessieve externe kracht, zoals een botsing. Stijg op vanaf een vlakke, open ondergrond en bescherm de gimbal te allen tijde. • Vliegen in zware mist of wolken kunnen de gimbal nat maken, wat leidt tot een tijdelijke storing. De functies van de gimbal worden volledig hersteld nadat de gimbal is opgedroogd. • Het is normaal voor de gimbal dat deze bij initialisatie een pieptoon laat horen. 	

DJI GO 4-app


Dit hoofdstuk introduceert de hoofdfuncties van de DJI GO 4-app.

DJI GO 4-app


De DJI GO 4-app is een mobiele toepassing die speciaal ontwikkeld is voor DJI-apparatuur. Gebruik deze app om de gimbal, camera, en andere dronefuncties te besturen. De app is uitgerust met de onderdelen Equipment, Editor, SkyPixel en Me, die worden gebruikt om je drone te configureren, voor editing en om met anderen je foto's en video's te delen.




1. Systeemstatus

 : Dit pictogram geeft de vluchtstatus van de drone en diverse waarschuwingsberichten aan.


2. Detectiestatus obstakels

 : Er worden rode balken weergegeven wanneer er dicht bij de drone obstakels aanwezig zijn. Er worden oranje balken weergegeven wanneer er obstakels in het detectiebereik zijn.

3. Indicator accuniveau

 : De indicator van het accuniveau biedt een dynamisch display van het accuniveau. De gekleurde zones op de indicator van het accuniveau vertegenwoordigen de stroomniveaus die nodig zijn om verschillende functies uit te voeren.

4. Vluchtmodus

 : De tekst naast dit pictogram geeft de huidige vluchtmodus aan.

Tik hierop om de instellingen van de MC (Main Controller - hoofdcontroller) te configureren. Met deze instellingen kun je vluchtbeperkingen wijzigen en versterkingswaarden instellen.

5. Cameraparameters




Toont de parameters van de camera-instellingen en de capaciteit van de Micro SD-kaart.

6. Sterkte GPS-signaal

 : Toont de huidige sterkte van het GPS-signaal. Witte balken geven een toereikende GPS-sterkte aan.


7. Status van systeem voor voorwaarts gericht zicht

 : Tik in deze knop om functies van het systeem voor voorwaarts gericht zicht in of uit te schakelen.

8. Signaal afstandsbediening

 : Dit pictogram toont de sterkte van het afstandsbedieningssignaal. Het pictogram knippert wanneer er tijdens de vlucht sprake is van interferentie. Als er geen overige waarschuwingen in de DJI GO 4 actief zijn, dan heeft de interferentie geen invloed op de bediening en de algehele vluchtbeleving.

9. Signaalsterkte van HD Video Link


 : Dit pictogram toont de sterkte van de HD video downlink-verbinding tussen de drone en de afstandsbediening. Het pictogram knippert wanneer er tijdens de vlucht sprake is van interferentie. Als er geen overige waarschuwingen in de DJI GO 4 actief zijn, dan heeft de interferentie geen invloed op de bediening en de algehele vluchtbeleving.

10. Accuniveau

 **61%** : Dit pictogram toont het huidige accuniveau.

Tik hierop om het accu-informatiemenu te bekijken, de diverse drempels voor accuwaarschuwingen in te stellen en de historie van accuwaarschuwingen te bekijken.

11. Scherpstellings/lichtmetingsknop

 : Tik hierop om te wisselen tussen de scherpstellingsmodus en lichtmetingsmodus. Tik hierop om het object te selecteren voor scherpstelling of lichtmeting. Auto Focus-Continuous wordt automatisch geactiveerd op basis van de status van de drone en de camera nadat Auto Focus is ingeschakeld.

12. Algemene instellingen

••• : Tik hierop om het menu van de algemene instellingen voor het instellen van het metrisch stelsel te openen, livestream in te schakelen, vliegroues weer te geven, etc.


13. Automatische belichtingsvergrendeling

 AE : Tik hierop om de belichtingswaarde te vergrendelen.

14. Gimbalschuif

 : Toont de helling van de gimbal.


15. Foto/videoknop

 : Tik hierop om te wisselen tussen de foto-opnamemodus en de video-opnamemodus.


16. Knop voor het maken van foto's en het opnemen van video

 : Tik hierop om te beginnen met het maken van foto's of opnemen van video.


17. Camera-instellingen

 : Tik hierop om de waarden voor ISO, de sluitertijd en de automatische belichting van de camera in te stellen.

18. Weergave

 : Tik hierop om de weergavepagina te openen om een preview te bekijken van foto's en video's zodra deze zijn gemaakt.

19. Vluchtlemetrie

 30M : Afstand tussen de drone en de thuisbasis.

 10.0M : Hoogte vanaf de grond.

 10.0M/S : Horizontale snelheid van drone.

 2.0M/S : Verticale snelheid van drone.

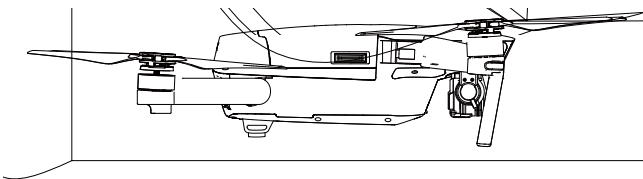
20. Kaart



Tik hierop om de kaart te bekijken.

21. Intelligente vluchtmodus

 : Tik hierop om de intelligente vluchtmodus te selecteren.



Verplaats de drone omhoog, omlaag of draai naar links of rechts door op de linkerhelft van het scherm te drukken. Verplaats de drone naar voren, naar achteren of draai naar links of rechts door op de rechterhelft van het scherm te drukken.

Tik op de knop "  " om virtuele joysticks in of uit te schakelen.



Het gebied dat buiten de witte cyclus ligt reageert ook op besturingsopdrachten.

Editor

In de DJI GO 4-app is een intelligente video-editor ingebouwd. Nadat je diverse videoclips hebt opgenomen en deze hebt gedownload naar je mobiele apparaat, ga dan naar Editor in het startscherm. Je kunt vervolgens een sjabloon en een gespecificeerd aantal clips selecteren die automatisch worden gecombineerd om een korte film te maken die je onmiddellijk kunt delen.

SkyPixel

Bekijk en deel de foto's en video's op de SkyPixel-pagina.

Ik

Als je al een DJI-account hebt, kun je deelnemen aan forumdiscussies en je creatie delen met de community.

Vlucht

In dit hoofdstuk worden veilige vliegmethoden en vluchtbeperkingen behandeld.

Vlucht

Zodra de voorbereidingen voor een vlucht zijn voltooid, verdient het aanbeveling om de vluchtsimulator in de DJI GO 4-app te gebruiken om je vliegvaardigheden te verbeteren en in veilig vliegen te oefenen. Zorg ervoor dat alle vluchten worden uitgevoerd in een open gebied.

Vereisten voor de vliegomgeving

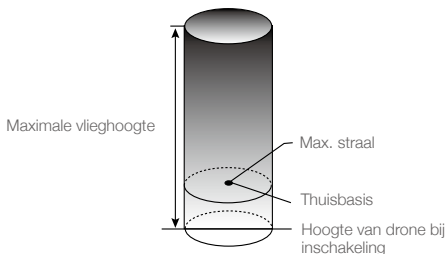
1. Gebruik de drone niet in zwaar weer. Dan bedoelen we windsnelheden van meer dan 10 m/s, sneeuw, regen en mist.
2. Vlieg in open gebieden. Hoge constructies en grote metalen constructies kunnen een nadelige invloed uitoefenen op de nauwkeurigheid van het kompas en GPS-systeem aan boord.
3. Vermijd obstakels, menigten, hoogspanningsleidingen, bomen, en wateroppervlaktes.
4. Minimaliseer interferentie door gebieden te vermijden met hoge elektromagnetisniveaus, inclusief basisstations en radiozendmasten.
5. De prestatie van de drone en de accu staat bloot aan omgevingsfactoren zoals luchtdichtheid en temperatuur. Wees uiterst voorzichtig als wordt gevlogen op hoogtes die hoger zijn dan 5000 meter (16404 feet) boven zeeniveau, aangezien de prestatie van de accu en de drone hierdoor nadelig kan worden beïnvloed.
6. De Mavic Pro kan de P-modus niet gebruiken binnen de poolgebieden.



Vluchtbeperkingen en No-Fly-zones


Alle bestuurders van onbemande luchtvaartuigen (UAV) moeten zich strikt houden aan alle voorschriften die zijn uitgevaardigd door de overheid en regelgevende instanties, waaronder de ICAO en de FAA. Om veiligheidsredenen worden vluchten standaard beperkt, wat gebruikers helpt dit product veilig en legaal te gebruiken. Vluchtbeperkingen omvatten hoogtelimieten, afstandslimieten, en No-Fly-zones. Bij gebruik van de P-modus functioneren de hoogtelimieten, afstandslimieten en No-Fly-zones gezamenlijk om de vliegveiligheid te waarborgen.

Maximale vlieghoogte & straallimieten

De maximale vlieghoogte en straallimieten kunnen worden gewijzigd in de DJI GO 4-app. Merk op dat de maximale vlieghoogte niet hoger kan worden dan 500 meter (1640 feet). Conform deze instellingen zal de Mavic Pro vliegen in een beperkte cilinder, zoals hieronder afgebeeld:



GPS-signaal sterk  Knipperend groen			
	Vluchtbeperkingen	DJI GO 4-app	Statusindicator drone
Maximale vlieghoogte	De hoogte van de drone kan de gespecificeerde waarde niet overschrijden.	Waarschuwing: Hoogtelimiet bereikt.	Geen.
Max. straal	De vliegafstand moet zich binnen de max. straal bevinden.	Waarschuwing: Afstandslimiet bereikt.	Snel rood knipperend  wanneer dicht in de buurt van de max. straallimiet.

GPS-signaal zwak  Knipperend geel			
	Vluchtbeperkingen	DJI GO 4-app	Statusindicator drone
Maximale vlieghoogte	De hoogte wordt beperkt tot 5 meter (16 feet) wanneer het GPS-signaal zwak is en het systeem voor benedenwaarts gericht zicht geactiveerd is. De hoogte wordt beperkt tot 30 meter (98 feet) wanneer het GPS-signaal zwak is en het systeem voor benedenwaarts gericht zicht niet geactiveerd is.	Waarschuwing: Hoogtelimiet bereikt.	Geen.
Max. straal	Geen limieten		

- Indien de drone de limiet verlaat, kun je de drone nog steeds besturen, maar kun je niet verder vliegen.
- ⚠ • Indien de drone de max. straal verlaat, vliegt deze automatisch terug tot binnen het bereik wanneer het GPS-signaal sterk is.
- Vlieg om veiligheidsredenen niet dicht in de buurt van vliegvelden, snelwegen, treinstations, treinsporen, stadscentra of andere gevoelige gebieden. Vlieg de drone alleen binnen je gezichtsveld.

No-Fly-zones

Alle No-Fly-zones staan vermeld op de officiële DJI-website op <http://www.dji.com/flysafe/no-fly>. No-Fly-zones zijn onderverdeeld in vliegvelden en gebieden die aan beperkingen onderhevig zijn. Vliegvelden omvatten belangrijke vliegvelden en vluchthavens waar bemande vliegtuigen op lage hoogtes vliegen. Gebieden die aan beperkingen onderhevig zijn, omvatten grenslijnen tussen landen of gevoelige instituten.

Checklist voor vluchtvoorbereiding

1. Afstandsbediening, Intelligent Flight Battery en mobiel apparaat zijn volledig opgeladen.
2. Propellers zijn correct en stevig bevestigd.
3. Micro SD-kaart is geplaatst, indien nodig.
4. Gimbal werkt normaal.
5. Motoren kunnen starten en werken normaal.
6. De DJI GO 4-app is verbonden met de drone.
7. Controleer of de sensoren voor het systeem voor voorwaarts en benedenwaarts gericht zicht schoon zijn.

Het kompas kalibreren

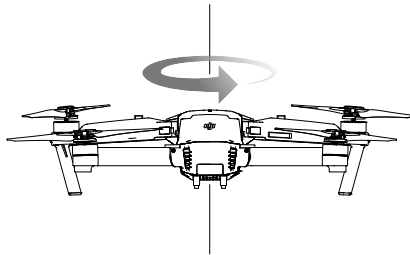
Kalibreer het kompas alleen wanneer dit in de DJI GO 4-app wordt gevraagd of wanneer de statusindicator dit aangeeft. Neem de volgende regels in acht bij het kalibreren van het kompas:

- ☀️ • Kalibreer het kompas NIET wanneer er een risico op sterke magnetische storingen aanwezig is, zoals in de buurt van magnetiet, in parkeergarages of in stalen ondergrondse constructies.
- DRAAG GEEN ferromagnetische materialen, zoals mobiele telefoons, bij je tijdens de kalibratie.
- Als het kompas is beïnvloed door sterke interferentie, verschijnt na voltooiing van de kalibratie een bericht in de DJI GO 4-app om deze kwestie op te lossen. Volg de instructies om het probleem met het kompas op te lossen.

Kalibratieprocedures

Kies een open gebied om de volgende procedures uit te voeren.


1. Tik in de app op de balk van de dronestatus en selecteer "Calibrate", en volg daarna de scherm instructies.
2. Houd de drone horizontaal en draai deze 360 graden. De indicators van de dronestatus tonen een constant groen licht.



3. Houd de drone verticaal, met de neus omlaag gericht en draai de drone 360 graden rond de centrale as.



4. Kalibreer de drone opnieuw indien de indicators van de dronestatus in rood knipperen.


-
-  • Indien de indicator van de dronestatus na de kalibratie in rood en geel knippert, verplaats de drone dan naar een andere locatie en probeer het opnieuw.
-


-  • Kalibreer het kompas NIET in de buurt van metalen objecten zoals een metalen brug, auto's of steigers.
- Indien de indicator van de drone afwisselend in rood en geel knippert nadat het luchtvaartuig aan de grond is gezet, dan heeft het kompas magnetische interferentie gedetecteerd. Wijzig je locatie.
-

Automatisch opstijgen en automatisch landen

Automatisch opstijgen



Gebruik automatisch opstijgen alleen indien de indicators van de dronestatus in groen knipperen. Volg de stappen hieronder om de functie voor automatisch opstijgen te gebruiken:

1. Activeer de DJI GO 4-app en open de pagina "Camera".
 2. Voer alle stappen op de checklist voor vluchtvoorbereiding uit.
 3. Tik op " " en bevestig dat de omstandigheden veilig zijn voor een vlucht. Verschuif het pictogram om te bevestigen dat alles OK is en op te stijgen.
 4. De drone stijgt op en blijft op 1,2 meter boven de grond hangen.
-

-  De indicator van de dronestatus knippert snel wanneer voor stabilisatie gebruik wordt gemaakt van het systeem voor benedenwaarts gericht zicht. De drone zal automatisch onder 13 meter stilhangen. Het verdient aanbeveling om te wachten totdat er voldoende GPS aanwezig is voordat je de functie voor automatisch opstijgen gebruikt.
-

Automatisch landen

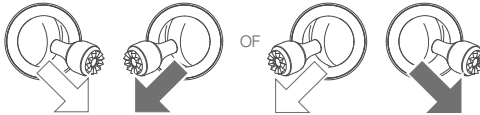
Gebruik automatisch landen alleen indien de indicator van de dronestatus in groen knippert. Volg de stappen hieronder om de functie voor automatisch landen te gebruiken:

1. Tik op " " om ervoor te zorgen dat de landingsomstandigheden ideaal zijn. Schuif om te bevestigen.
2. Onderbreek zo nodig het landingsproces onmiddellijk met de knop () op het scherm.
3. a. Indien de landingsbeveiliging bepaalt dat de grond geschikt is voor een landing, zal de Mavic Pro voorzichtig landen.
b. Indien de landingsbeveiliging bepaalt dat de grond niet geschikt is voor een landing, zal de Mavic Pro blijven stilhangen en op bevestiging van de piloot wachten.
c. Indien de landingsbeveiliging niet operationeel is, zal de DJI GO 4-app een landingsprompt weergeven wanneer de Mavic Pro tot onder 0,5 meter daalt. Trek de gashendel omlaag of gebruik de schuif voor automatische landing om te landen.
4. De drone zal landen en automatisch worden uitgeschakeld.

Motoren starten/stoppen

De motoren starten

Er wordt gebruik gemaakt van een gecombineerde joystickopdracht om de motoren te starten. Duw beide joysticks naar de binnenste of buitenste hoeken van de onderzijde om de motoren te starten. Laat beide joysticks gelijktijdig los zodra de motoren zijn gestart.

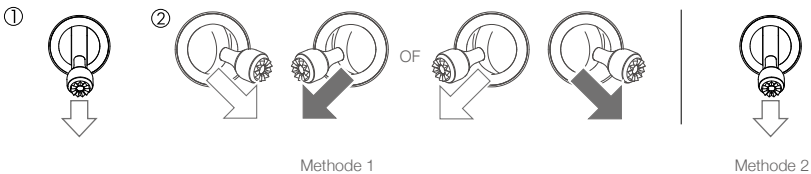


Motoren stoppen

Je kunt de motoren op twee manieren stoppen.

Methode 1: Wanneer de Mavic Pro is geland, duw dan de linkerjoystick omlaag ①, en voer daarna dezelfde gecombineerde joystickopdracht uit die werd gebruikt om de motoren te starten, zoals hierboven beschreven②. De motoren zullen onmiddellijk stoppen. Laat beide joysticks los zodra de motoren zijn gestopt.

Methode 2: Nadat de drone is geland, duw de linkerjoystick dan omlaag en houd deze vast. De motoren zullen na drie seconden stoppen.



Methode 1

Methode 2

De motor tijdens de vlucht stoppen

De motoren stoppen tijdens een vlucht zal tot gevolg hebben dat de drone crasht. De motoren kunnen gedurende de vlucht alleen worden stopgezet wanneer de vluchtcontroller een kritieke fout detecteert. (Deze instelling kan worden gewijzigd in de DJI GO 4-app)

Vluchttest

Opstijg-/landingsprocedures

1. Plaats de drone een in open, vlak gebied met de indicators van het accuniveau naar je toe gericht.
2. Schakel de afstandsbediening en je mobiele apparaat in, en schakel daarna de Intelligent Flight Battery in.
3. Activeer de DJI GO 4-app en open de Camera-pagina.
4. Wacht totdat de indicator van de dronestatus in groen knippert. Dit betekent dat de thuisbasis wordt geregistreerd en het nu veilig is om te vliegen. Indien deze in geel knippert, is de thuisbasis niet geregistreerd.
5. Duw de linkerjoystick langzaam omhoog om op te stijgen of gebruik automatisch opstijgen.
6. Maak foto's en video's met de DJI GO 4-app.
7. Trek de linkerjoystick omlaag om te dalen, de drone zal gedurende 1 seconde op 0,5 meter (1,5 ft) boven de grond blijven stilhangen, houd vervolgens de linkerjoystick in zijn laagste positie totdat je de grond raakt en de motoren stoppen.
8. Schakel eerst de Intelligent Flight Battery uit en daarna de afstandsbediening.



- Indien de indicator van de dronestatus tijdens de vlucht snel in geel knippert, dan is de drone in de uitvalbeveiligingsmodus gegaan.
 - Een waarschuwing voor een bijna lege accu wordt tijdens een vlucht aangegeven door middel van langzaam of snel knipperende rode indicators van de dronestatus.
 - Bekijk onze videorondleidingen voor meer vluchtinformatie.
-

Videosuggesties/tips

1. Doorloop vóór elke vlucht de volledige checklist voor vluchtvoorbereiding.
2. Selecteer in de DJI GO 4-app voor de gimbal de gewenste bedrijfsmodus.
3. Maak alleen video-opnamen als je vliegt in de P-modus.
4. Vlieg altijd in goed weer en ga niet vliegen in regen of bij sterke wind.
5. Kies camera-instellingen die zijn afgestemd op je behoefte. Denk hierbij aan instellingen voor het fotoformaat en de belichtingscompensatie.
6. Voer vluchttests uit om vliegroutes vast te stellen en scènes vooraf te bekijken.
7. Duw zachtjes tegen de joysticks om de beweging van de drone vloeiend en stabiel te houden.

Bijlage

Bijlage

Specificaties

Drone

Gewicht	734 g (1,62 lbs)
Gewicht (met inbegrip van gimbalafdekking)	743 g (1,64 lbs)
Afmetingen	83 x 83 x 198 mm (ingeklapt)
Diagonale lengte (exclusief propellers)	335 mm
Max. stijgsnelheid	5 m/s (16,4 ft/s) in sportmodus
Max. daalsnelheid	3 m/s (9,8 ft/s)
Max. snelheid	65 km/u (40,4 mph) in de sportmodus zonder wind
Max. servicehoogte boven zeeniveau	5000 m (16404 feet)
Max. vliegtijd	27 minuten (0 wind bij een constante 25 km/u (15,5 mph))
Max. stilhangtijd	24 minuten (0 wind)
Gemidd. vliegtijd	21 minuten (algemene vlucht, 15% accu resterend)
Max. vliegafstand	13 km (8 mi), 0 wind
Bedrijfstemperatuur	0 °C tot 40 °C (32 °F tot 104 °F)
Satellite Positioning Systems	GPS/GLONASS
Bedrijfsfrequentie	FCC: 2,4-2,4835 GHz; 5,150-5,250 GHz; 5,725-5,850 GHz CE: 2,4-2,4835 GHz; 5,725-5,850 GHz SRRC: 2,4-2,4835 GHz; 5,725-5,850 GHz

Zendervermogen (EIRP)	2,4 GHz FCC: ≤26 dBm; CE: ≤20 dBm; SRRC: ≤20 dBm 5,2 GHz FCC: ≤23 dBm 5,8 GHz FCC: ≤23 dBm; CE ≤13 dBm; SRRC: ≤23 dBm
-----------------------	--

Gimbal

Regelbaar bereik	Helling: -90° tot +30°, Roll: 0° of 90° (Horizontaal en verticaal)
------------------	--

Systeem zicht naar voren

Detectiebereik	Nauwkeurigheidsmeetbereik: 0,7 m (2 ft) tot 15 m (49 ft) Detecteerbaar bereik: 15 m (49 ft) tot 30 m (98 ft)
Werkingsomgeving	Oppervlakken met een duidelijke structuur en voldoende verlichting (>15 lux)

Systeem voor benedenwaarts gericht zicht

Snelheidsbereik	≤36 km/u (22,4 mph) bij 2 meter (6,6 ft) boven de grond
Hoogtebereik	0,3 - 13 m (1 - 43 feet)
Werkingsbereik	0,3 - 13 m (1 - 43 feet)
Werkingsomgeving	Oppervlakken met een duidelijke structuur en voldoende verlichting (>15 lux)

Camera

Sensor	1/2.3" CMOS Effectief aantal pixels: 12,35 Megapixels (Totaal aantal pixels: 12,71 MP)
--------	---

Lens	78,8° FOV, 26 mm (equivalent 35 mm) f/2.2 Vervorming <1,5% Scherpstelling van 0,5 m tot ∞
ISO-bereik	100 - 3200 (video), 100 - 1600 (foto)
Elektronische sluitertijd	8 s tot 1/8000 s
Maximale beeldgrootte	4000×3000
Fotografeermodi stilbeelden	Enkele opname Serieopnamen: 3/5/7 beeldjes Auto Exposure Bracketing (AEB): 3/5 bracketed frames bij 0,7EV Bias Interval HDR
Video-opnamemodi	C4K: 4096×2160 24p, 4K: 3840×2160 24/25/30p 2,7K: 2720×1530 24/25/30p FHD: 1920×1080 24/25/30/48/50/60/96p HD: 1280×720 24/25/30/48/50/60/120p
Bitrate video-opslag	60 Mbps
Ondersteunde bestandssystemen	FAT32 (≤ 32 GB), exFAT (> 32GB)
Foto	JPEG, DNG
Video	MP4, MOV (MPEG-4 AVC/H.264)
Ondersteunde SD-kaarten	microSD™. Max. capaciteit: 64GB Klasse 10 of UHS-1-classificatie vereist.

Afstandsbediening	
Bedrijfsfrequentie	2.400 GHz tot 2.4835 GHz
Max. zendafstand	FCC-conformiteit: 7 km (4,3 mi); CE-conformiteit: 4 km (2,5 mi); SRRC-conformiteit: 4 km (2,5 mi) Vrij van obstakels en interferentie.
Bedrijfstemperatuur	0 °C tot 40 °C (32 °F tot 104 °F)
Accu	2970 mAh
Zendervermogen (EIRP)	FCC: ≤ 26 dBm; CE: ≤ 20 dBm; SRRC: ≤20 dBm
Bedrijfsspanning	950 mA @ 3,7 V
Ondersteunde grootte mobiel apparaat	Ondersteunde dikte: 6,5 - 8,5 mm, Max. lengte: 160 mm Ondersteunde USB-poorttypes: Lightning, Micro USB (Type-B), USB Type-C™
Oplader	
Spanning	13,05 V
Nominaal vermogen	50 W
Intelligent Flight Battery	
Capaciteit	3830 mAh
Spanning	11,4 V
Accutype	LiPo 3S
Vermogen	43,6 Wh
Netto gewicht	Circa 240 g (0,5 lbs)
Bedrijfstemperatuur	5 °C tot 40 °C (41 °F tot 104 °F)
Max. oplaadvermogen	100 W

Firmware-updates

Gebruik DJI Assistant 2 of de DJI GO 4-app om de drone en afstandsbediening te updaten.

Gebruik van de DJI GO 4-app

Verbind de afstandsbediening en de DJI GO 4-app. Je wordt eraan herinnerd als er een nieuwe firmware-upgrade beschikbaar is. Start de upgrade door je mobiele apparaat te verbinden met het internet en volg de scherminstructions.

Gebruik van DJI Assistant 2

Gebruik de DJI Assistant 2 om de firmware voor de afstandsbediening en de drone gelijktijdig te updaten.

Volg de instructies hieronder om de firmware te updaten via DJI Assistant 2:

1. Sluit bij een uitgeschakelde afstandsbediening en drone de afstandsbediening aan op de computer via de oplaadpoort met behulp van een micro USB-kabel.
2. Schakel de afstandsbediening en de drone in.
3. Activeer DJI Assistant 2 en meld je aan bij je DJI-account.
4. Selecteer "Mavic Pro" en klik op "Firmware Updates" op het linkerpaneel.
5. Selecteer de firmwareversie die je wilt updaten.
6. Wacht totdat de firmware is gedownload waarna de update van de firmware automatisch wordt uitgevoerd.
7. Start de drone en afstandsbediening opnieuw op nadat de firmware-update is voltooid.



- De afstandsbediening en drone kunnen ook afzonderlijk worden geüpdatet.
- Indien je de drone met je computer verbindt via de micro USB-poort van de drone, kun je alleen de firmware van de drone updaten.



- De firmware-update duurt circa 15 minuten. Het is normaal dat de gimbal verstoord raakt, de indicator van de dronestatus abnormaal knippert en de drone opnieuw wordt opgestart. Wacht geduldig totdat de update is voltooid.
- Zorg ervoor dat de computer toegang heeft tot het internet.
- Controleer of de accu's ten minste 50% stroom hebben.
- Verbreek de verbinding tussen de drone en de computer niet tijdens de firmware-update.


Intelligente vluchtmodus

De intelligente vluchtmodus omvat functies zoals koersvergrendeling, vergrendeling van thuisbasis, bezienswaardigheid (Point of Interest - POI), Volg mij (Follow Me) en Waypoints om gebruikers te helpen tijdens de vlucht professionele opnamen te maken. Koersvergrendeling en vergrendeling van thuisbasis dragen bij aan de oriëntatie van de drone zodat de gebruiker zich meer op andere taken kan richten. De functies 'Bezienswaardigheid', 'Volg mij' en Waypoints stellen de drone in staat om automatisch te vliegen op basis van de vooraf ingestelde vluchtmanoeuvres.

Koersvergrendeling	Vergrendel de huidige neusrichting als de voorwaartse richting van de drone. De drone zal zich verplaatsen in de vergrendelde richtingen ongeacht zijn oriëntatie (gierhoek).
Basisvergrendeling	Trek de hellingsstick naar achteren om de drone terug te laten keren naar zijn geregistreerde thuisbasis.
Bezienswaardigheid (POI)	De drone zal automatisch rond het object draaien om de bestuurder in de gelegenheid te stellen op de bezienswaardigheid scherp te stellen en de opname in te kaderen.

Volg mij (Follow Me) Tussen de drone en het mobiele apparaat wordt een virtuele kabelverbinding tot stand gebracht zodat de drone je bewegingen kan volgen. Merk op dat de prestatie van Follow Me onderhevig is aan de nauwkeurigheid van GPS op het mobiele apparaat.

Waypoints Registreer een vliegpada, waarna de drone herhaaldelijk via hetzelfde pad zal vliegen terwijl je de camera en oriëntatie bestuurt. Het vliegpada kan worden opgeslagen en in de toekomst opnieuw worden toegepast.

Schakel Multiple Flight Mode in door de DJI GO 4 app > Camera View >  > Multiple Flight Mode te activeren voordat je voor de eerste keer de intelligente vluchtmodus gebruikt.

Informatie over LCD-schermmenu van afstandsbediening

Status Afstandsbediening	
BAT xx PCT	Accuniveau afstandsbediening.
SHUTDOWN_	Afstandsbediening wordt uitgeschakeld.
CHARGING_	Afstandsbediening wordt opgeladen.
USB PLUGGED	Mavic Pro is verbonden met een computer.
FC U-DISK	Vluchtcontroller is bezig met lezen van gegevens.
UPGRADING	Bezig met upgraden.
BINDING	Drone wordt gekoppeld aan de afstandsbediening.
Vóór de vlucht	
CONNECTING_	De afstandsbediening maakt verbinding met de drone.
SYS INITING	Systeem wordt geïnitieerd.
READY TO GO	Klaar om op te stijgen.
Vluchtmodus	
BEGINNER	In de beginnermodus.
GPS MODE	In P-GPS-modus.
OPTI MODE	In P-OPTI-modus.
ATTI MODE	In P-ATTI-modus.
SPORT MODE	In Sportmodus.
Vluchtstatus	
TAKING OFF	Bezig met opstijgen.
LANDING	Bezig met landen.
GOING HOME	Bezig met terugkeren naar thuisbasis.
NAV GOHOME	Bezig met terugkeren naar thuisbasis.
NAV LANDING	Bezig met landen.
MAX ALT.	Drone heeft maximale hoogte bereikt.
MAX RADIUS	Drone heeft maximale straal bereikt.
OBSTACLE	Obstakel gedetecteerd.
NO FLY ZONE	Drone bevindt zich in een No Fly-zone.
Status intelligente vluchtmodus	
TRIPOD	In de statiefmodus.
ACTIVETRACK	Gebruik van ActiveTrack.

TAP FLY	Gebruik van TapFly.
COURSE LOCK	In de koersvergrendelingsmodus
HOME LOCK	In de modus 'vergrendeling thuisbasis'
POI MODE	In de modus 'bezienswaardigheid'
WAY POINT	In de modus 'waypoints'.
FOLLOW ME	In de modus 'volg mij'.
TERRAIN	In de terreinvolmodus.
Systeemwaarschuwing en foutinformatie	
SYS WARNING+CHECK APP	Systeemwaarschuwing. Zie de DJI GO 4-app voor meer informatie.
UNACTIVATED+CHECK APP	Drone niet geactiveerd. Zie de DJI GO 4-app voor meer informatie.
MAG INTERF+CHECK APP	Kompasfout. Zie de DJI GO 4-app voor meer informatie.
BATTERY ERR+CHECK APP	Accufout. Zie de DJI GO 4-app voor meer informatie.
SD ERR+CHECK APP	Fout met Micro SD-kaart. Zie de DJI GO 4-app voor meer informatie.
CALIBRATING	Bezig met kalibreren van IMU/drone niet opnieuw gestart nadat kalibratie werd voltooid.
STICK ERR+RE-CTR STCK	De joystick staat niet in het midden. Plaats deze weer in het midden.
WHEEL ERR+RE-CTR WHEL	Linkerwiel op de afstandsbediening staat niet in het midden. Plaats deze weer in het midden.
STICK ERR	Fout met joysticks. Kalibreer de joysticks in de DJI GO 4-app.
MECH ERR	Fout met afstandsbediening. Kalibreer de afstandsbediening in de DJI GO 4-app. Neem contact op met DJI Support als het probleem aanhoudt.
STICK EMI3+AUTO RTH	Ernstige elektromagnetische interferentie in joysticks waardoor deze niet kunnen functioneren. De drone keert terug naar de basis en landt onmiddellijk.
STICK EMI2+MANUAL RTH	Ernstige elektromagnetische interferentie in joysticks waardoor deze mogelijk niet functioneren. Gebruik Smart RTH en laat de drone zo snel mogelijk landen.
STICK EMI1	Lichte elektromagnetische interferentie in joysticks, vlieg de drone naar een andere locatie.
SD FULL	Micro SD-kaart is vol.
NO PROP	Geen propellers aangesloten.
BAT TEMP HI	Intelligent Flight Battery is te heet.
BATTERY ERR	Fout in Intelligent Flight Battery.
BAT TEMP LO	Intelligent Flight Battery is te koud.
LOW BATTERY	Intelligent Flight Battery bijna leeg.
RC LOW BAT	Accu afstandsbediening bijna leeg.
NO RC SIGNAL	Signaal afstandsbediening verloren.
RC TEMP HI	Afstandsbediening te heet.
NO RTH	Drone kan niet terugkeren naar thuisbasis.

After-Sales-informatie

Bezoek de volgende pagina's voor meer informatie over het after-sales-beleid en de garantie-informatie:

1. After-sales-beleid: <http://www.dji.com/service>
2. Restitutiebeleid: <http://www.dji.com/service/refund-return>
3. Betaalde reparatieservice: <http://www.dji.com/service/repair-service>
4. Garantieservice: <http://www.dji.com/service/warranty-service>

DJI-ondersteuning
<http://www.dji.com/support>

Deze inhoud is aan verandering onderhevig.

Download de nieuwste versie op
<http://www.dji.com/mavic>



Als u vragen hebt over dit product, neem dan contact op met DJI door een e-mail te sturen naar DocSupport@dji.com. (alleen Engels en Chinees worden ondersteund)