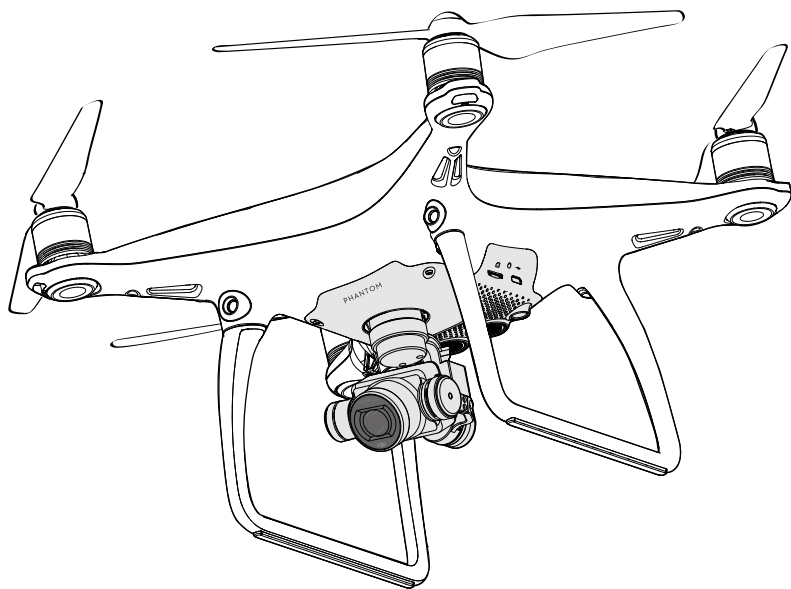


PHANTOM 4

用户手册 V1.6

2017.07



🔍 快速搜索关键词

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

👉 点击目录跳转

用户可以通过目录了解文档的内容结构，点击标题即可跳转到相应页面。

🖨️ 打印文档

本文档支持高质量打印。

阅读提示

符号说明

🚫 禁止

⚠️ 重要注意事项

💡 操作、使用提示

📖 词汇解释、参考信息

使用建议

DJI™ 为 PHANTOM™ 4 用户提供了教学视频和以下文档资料：

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

建议用户首先观看教学视频和《免责声明和安全操作指引》，再使用《Phantom 4 快速入门指南》了解使用过程。获取更多产品信息请参考《Phantom 4 用户手册》。对于已使用过 DJI 产品的用户，请阅读《Phantom 4 快速入门指南》。其中《Phantom 4 用户手册》需从 DJI 官网或 DJI GO™ 4 App 下载。

获取教学视频

用户可通过以下方法获取和观看教学视频，确保正确、安全地使用本产品。

<http://www.dji.com/product/phantom-4/info#video>



下载 DJI GO 4 App

请务必连接 DJI GO™ 4 或其它可配合使用的 App 使用本产品。扫描右侧二维码以获得下载地址：

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

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

DJI GO 4 App 支持 Android 4.4 及以上系统，支持 iOS 9.0 及以上系统。



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

目录

阅读提示	2
符号说明	2
使用建议	2
获取教学视频	2
下载 DJI GO 4 App	2
产品概述	6
简介	6
功能亮点	6
安装飞行器	6
飞行器部件名称	8
遥控器部件名称	8
飞行器	11
飞行器概述	11
飞行模式	11
飞行器状态指示灯	12
飞行器状态指示灯说明	12
自动返航	12
智能飞行模式	17
视觉定位与前视障碍物感知系统	24
观测范围	24
校准障碍物感知摄像头	25
飞行数据	26
螺旋桨	27
智能飞行电池	28
遥控器	33
遥控器概述	33
遥控器操作	33
遥控器指示灯信息	37
遥控器对频	38
云台相机	41
云台相机概述	41
云台	42

DJI GO 4 app 主界面	45
相机	45
媒体库	48
探索	48
我	48
飞行	50
飞行环境要求	50
飞行限制以及特殊区域限飞	50
飞行前检查	54
指南针校准	54
自动起飞 / 自动降落	55
手动启动 / 停止电机	56
空中停止电机方式	56
基础飞行	57
常见问题 (FAQ)	59
附录	63
规格参数	63
飞行状态指示灯说明	64
固件升级	65
高级模式	65
售后保修信息	66
认证信息	66

产品概述

本章主要介绍 Phantom 4 的功能特点，指导如何组装飞行器，以及介绍飞行器与遥控器各个部件的名称。

产品概述

简介

Phantom 4 由飞行器，遥控器，云台相机以及配套使用的 DJI GO 4 app 组成。飞控系统集成于飞行器机身内，一体式云台位于机身下部，用户可通过安装于移动设备上的 DJI GO 4 app 控制云台以及相机。高清图传整合于机身内部，用于高清图像传输。

功能亮点

Phantom 4 飞行器除了可在超低空或室内实现稳定飞行和悬停以，Phantom 4 飞行器新增了前视障碍物感知功能。飞行器在有效范围内可实现主动避障，进一步提升安全性。

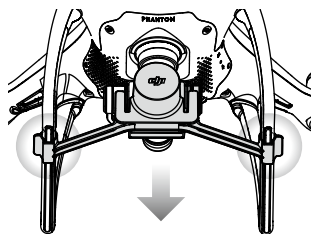
Phantom 4 配备 20 mm (35 mm 格式等效) 低畸变广角相机和高精度防抖云台以及 1200 万像素图像传感器。Phantom 4 可拍摄 1200 万像素 JPEG 以及无损 RAW 格式的照片。在视频拍摄方面，Phantom 4 最高规格可以拍摄 4K 每秒 30 帧超高清视频。

Phantom 4 采用 DJI 领先的飞控系统，具备双冗余 IMU 和指南针系统以提升安全性。配合全新的智能电机驱动器，提供了敏捷、稳定、安全的飞行性能。返航功能可使飞行器在失去遥控信号或电量不足时自动飞回返航点并自动降落。遥控器内置全新一代 Lightbridge 高清图传地面端，与飞行器机身内置的 Lightbridge 机载端配合，可通过 DJI GO 4 app 在移动设备上实时显示高清画面，稳定传输 720 P 图像以及上下行数据。

Phantom 4 配备高能量密度智能飞行电池和高效率的动力系统，最大飞行速度 20 米 / 秒，最大飞行时间约为 28 分钟。*

安装飞行器

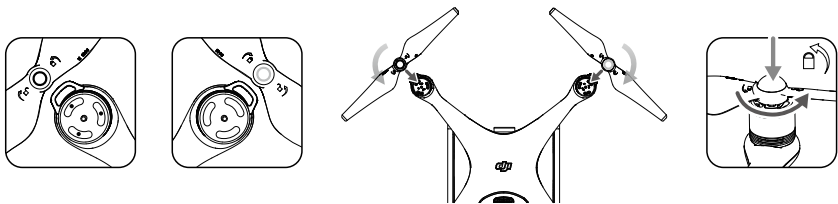
1. 按箭头方向移除云台锁扣。



* 最大飞行时间为实验环境下测试可实现的最大时间，仅供参考。

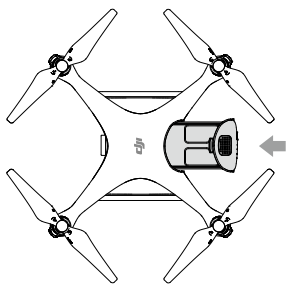
安装螺旋桨

准备一对有黑圈的螺旋桨和一对有银圈的螺旋桨，将印有黑圈的螺旋桨安装至带有黑点的电机桨座上。将桨帽嵌入电机桨座并按压到底，沿锁紧方向旋转螺旋桨至无法继续旋转，松手后螺旋桨将弹起锁紧。



安装智能飞行电池

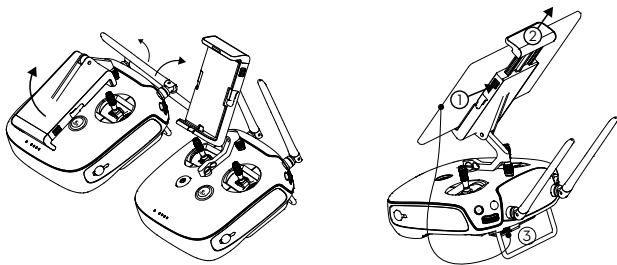
将电池以图示的方向推入电池仓，注意直到听到“咔”的一声，以确保电池卡紧在电池仓内。如果电池没有卡紧，有可能导致电源接触不良，可能会影响飞行的安全性，甚至无法起飞。



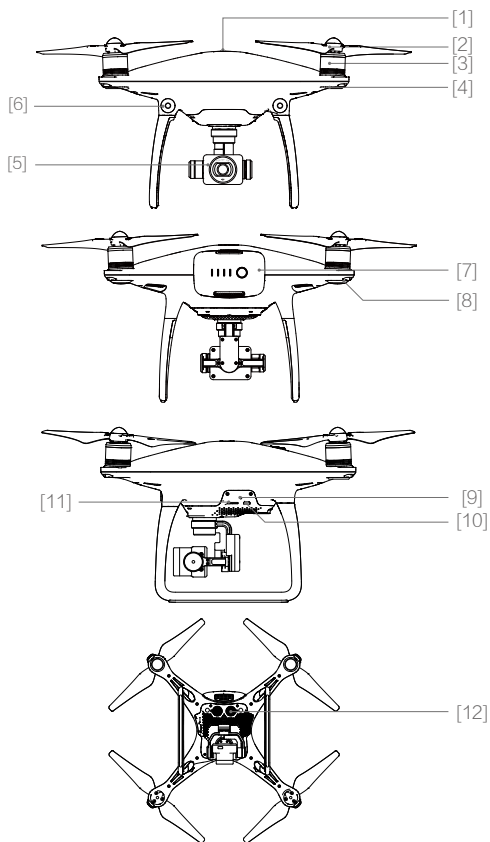
准备遥控器

展开遥控器上的移动设备支架并调整天线位置。

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

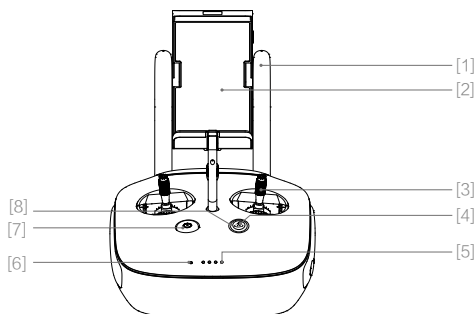


飞行器部件名称



- [1] GPS
- [2] 螺旋桨
- [3] 电机
- [4] 机头 LED 指示灯
- [5] 一体式云台相机
- [6] 前视障碍物感知系统
- [7] 智能飞行电池
- [8] 飞行器状态指示灯
- [9] 相机、对频状态指示灯 / 对频按键
- [10] 调参接口
- [11] 相机 Micro SD 卡槽
- [12] 视觉定位系统

遥控器部件名称



- [1] 天线
传输飞行器控制信号和图像信号。
- [2] 移动设备支架
在此位置安装移动设备。
- [3] 摇杆
DJI GO 4 app 中可设置美国手 / 日本手。
- [4] 智能返航按键
长按返航按键进入智能返航模式。

[5] 电池电量指示灯

显示当前电池电量。

[6] 遥控器状态指示灯

显示遥控器连接状态。

[7] 电源开关

开启 / 关闭遥控器电源。

[8] 返航提示灯

提示飞行器返航状态。

[9] 相机设置转盘

调整相机设置，选择回放相片与视频。

[10] 智能飞行暂停按键

退出智能飞行后飞行器将于原地悬停。

[11] 拍照按键

实现拍照功能。

[12] 飞行模式切换开关

3 个档位依次为：A 模式（姿态），
S 模式（运动）以及 P 模式（定位）。

[13] 录影按键

启动或停止录影。

[14] 云台俯仰控制拨轮

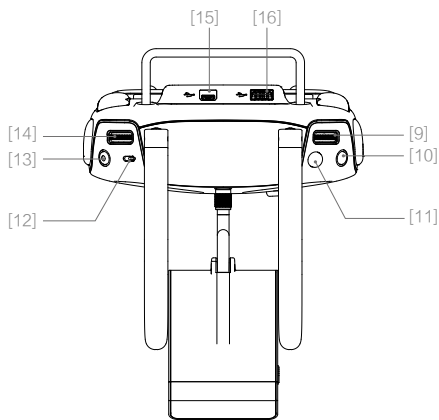
调整云台俯仰角度。

[17] 自定义功能按键 C1

[18] 自定义功能按键 C2

[19] 充电接

用于遥控器充电。

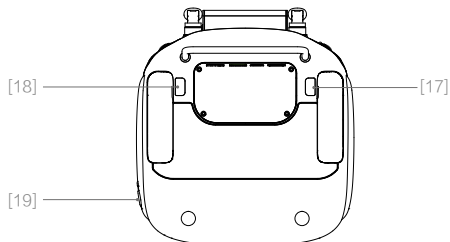


[15] Micro USB 接口

预留端口。

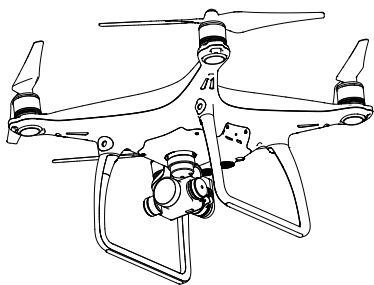
[16] USB 接口

连接移动设备以运行 DJI GO 4 app 。



飞行器

本章介绍飞行器的系统组成，以及各功能特点。



飞行器

飞行器概述

Phantom 4 飞行器主要由飞控、通讯系统、定位系统、动力系统、以及智能飞行电池组成。本章节将详细介绍飞行器上各个部件的功能。

飞行模式

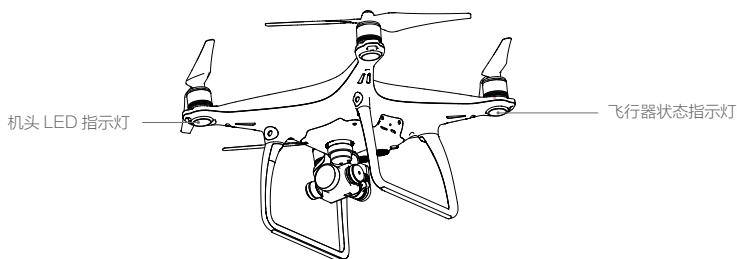
Phantom 4 采用 DJI 全新一代飞控，该飞控支持如下飞行模式：

- P 模式（定位）：使用 GPS 模块或视觉定位和前视障碍物感知系统以实现飞行器精确悬停，指点飞行以及高级模式等功能。该模式下飞行器的感度值被适当调低。
- S 模式（运动）：使用 GPS 模块或视觉定位以实现精确悬停，该模式下飞行器的感度值被适当调高，务必格外谨慎飞行。飞行器最大水平飞行速度可达 20 米 / 秒。
- A 模式（姿态）：不使用 GPS 模块与视觉定位系统进行定位，仅提供姿态增稳，若 GPS 卫星信号良好可实现返航。

-
- ⚠️ • 用户务必注意，在使用 S 模式（运动）飞行时，前视障碍物感知系统不会生效，飞行器无法主动刹车和躲避障碍物，用户务必留意周围环境，操控飞行器躲避飞行路线上的障碍物。
 - 用户务必注意，在使用 S 模式（运动）飞行时，飞行器的飞行速度与 P 模式（定位）和 A 模式（姿态）相比较将大幅度提升，由此会造成刹车距离也将相应地大幅度增加。在无风环境下飞行时，用户应预留至少 50 米的刹车距离以保障飞行安全。
 - 用户务必注意，在使用 S 模式（运动）飞行时，飞行器的姿态控制灵敏度与 P 模式（定位）与 A 模式（姿态）相比将大幅度提升，具体表现为，遥控器上小幅度的操作会导致飞行器产生大幅度的飞行动作。实际飞行时，用户应预留足够的飞行空间以保障飞行安全。
 - 在使用 S 模式（运动）飞行时，飞行器的下降速度也将大幅提升，在无风环境下飞行时，用户应预留至少 50 米的刹车距离以保障飞行安全。
-
- ☀️ • 通过遥控器上飞行模式切换开关可以切换飞行器的飞行模式。关于飞行模式切换开关的信息请参阅“[飞行模式切换开关](#)” P32。
-

飞行器状态指示灯

Phantom 4 机身上包含机头指示灯以及飞行器状态指示灯。它们的位置如下图所示。



机头 LED 指示灯用于指示飞行器的机头方向，飞行器启动后将会显示红灯常亮。尾部的飞行器状态指示灯指示当前飞控系统的状态。请参考下表了解不同的闪灯方式所表示的飞控系统状态。

飞行器状态指示灯说明

正常状态



红-绿-黄 红绿黄连续闪烁	系统自检
黄-绿 黄绿灯交替闪烁	预热
绿 绿灯慢闪	可安全飞行（P 模式，使用 GPS 定位）
绿 X2 绿灯双闪	可安全飞行（P 模式，使用视觉定位系统定位）
黄 黄灯慢闪	可半安全飞行（A 模式，无 GPS 无视觉定位）

警告与异常

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

自动返航

Phantom 4 系列飞行器具备自动返航功能。若起飞前成功记录了返航点，则当遥控器与飞行器之间失去通讯信号时，飞行器将自动返回返航点并降落，以防止发生意外。Phantom 4 为用户提供了三种不同的返航方式，它们分别为智能返航，智能低电量返航以及失控返航。

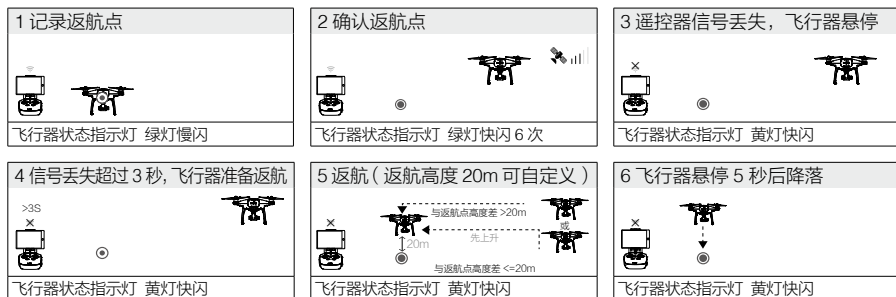
☰	GPS	描述
返航点		起飞时或飞行过程中，GPS 信号首次达到  (两格及以上，GPS 图标绿色) 时，将记录飞行器当前位置为返航点，记录成功后，飞行器状态指示灯将快速闪烁若干次。


- ⚠ 自动返航过程中，如果前视障碍物感知功能开启且环境条件允许，当头前方遇到障碍物时，飞行器将自行爬升躲避障碍物。当飞行器完成躲避前方障碍物后，将保持最新返航高度继续飞向返航点。

失控返航

飞行器可在飞行过程中实时对飞行环境进行地图构建，并记录飞行轨迹。当飞行器遥控信号中断超过 3 秒时，飞控系统 will 接管飞行器控制权，参考原飞行路径规划线路，控制飞行器返航。如果在返航过程中，无线信号恢复正常，飞行器将在当前位置悬停 10s 等待用户选择是否继续返航。继续返航后用户可以通过遥控器控制飞行速度和高度，且可短按遥控器智能返航按键以取消返航。

返航过程图解



- ⚠
- 当 GPS 信号欠佳 (GPS 图标为灰色 []) 或者 GPS 不工作时，无法实现返航。
 - 若在飞行器水平距离返航点 20 米时触发返航，由于飞行器已经处于视距范围内，所以飞行器将会从当前位置自动下降并降落，而不会爬升至返航高度。返航过程中，当飞行器上升至 20 米以后，若用户推动油门杆，则飞行器将会停止上升并从当前高度返航。
 - 自动返航过程中，若光照条件不符合前视障碍物感知系统的需求，则飞行器无法躲避障碍物，但用户可使用遥控器控制飞行器航向。所以在起飞前务必先进入 DJI GO 4 app 的“相机”界面，选择 MODE，进入“高级设置”选项中设置适当的失控返航高度。
 - 失控返航过程中，在飞行器上升至预设返航高度前，飞行器不可控，但用户可以通过夺回控制权取消上升过程。

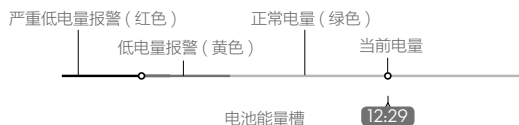
智能返航

智能返航模式可通过遥控器智能返航按键或 DJI GO 4 app 中的相机界面启动，其返航过程与失控返航一致，区别在于用户可通过打杆控制飞行器航向躲避障碍物。启动后飞行器状态指示灯仍按照当前飞行模式闪烁。智能返航过程中，飞行器根据前视障碍物感知系统提供的数据判断前方是否有障碍物，智能地选择悬停或绕过障碍物。如果前视障碍物感知系统失效，用户仍能控制飞行器航向，通过遥控器上的智能返航按键或 DJI GO 4 app 退出智能返航后，用户可重新获得控制权。

智能低电量返航

智能飞行电池电量过低时，没有足够的电量返航，此时用户应尽快降落飞行器，否则飞行器将会直接坠落，导致飞行器损坏或者引发其它危险。为防止因电池电量不足而出现不必要的危险，Phantom 4 主控将会根据飞行的位置信息，智能地判断当前电量是否充足。若当前电量仅足够完成返航过程，DJI GO 4 app 将提示用户是否需要执行返航。若用户在 10 秒内不作选择，则 10 秒后飞行器将自动进入返航。返航过程中可短按遥控器智能返航按键取消返航过程。智能低电量返航在同一次飞行过程中仅出现一次。

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



电量指示	含义	飞行器状态指示灯	DJI GO 4 app 界面提示	飞行
智能低电量返航	剩余电量仅足够安全返航。	红灯慢闪	提示是否自动返航降落，若不做选择，10 秒后飞行器将默认返航，用户可选择立刻返航或取消返航。	选择执行后，飞行器将自主返航降落并停止电机。更换电池后，即可重新飞行。用户亦可在返航过程中重新获取控制权（关于重新获得控制权的方法，请参考“智能返航按键” P32），自行降落。注意：重新获取控制权后，将不会再次出现低电量报警返航提示框。
智能低电量降落	剩余电量仅足够从当前高度降落。	红灯快闪	提示用户正强制降落，不可取消。	飞行器将缓慢自行降落并停止电机。
预计剩余飞行时间	当前电量所能支持的剩余飞行时间。	无	无	无

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

精准降落

飞行器在自动返航的过程中，当到达返航点上方后开始匹配地面特征，一旦匹配成功则开始执行精准降落，使飞行器能够精准地回到起飞点。

- ⚠️ • 精准降落过程中降落保护同时生效。
- 飞行器仅在满足以下条件的情况下可实现精准降落：
 - 飞行器仅在起飞时记录返航点，飞行过程中未刷新返航点
 - 飞行器起飞方式为垂直起飞，且起飞高度超过 7 m
 - 地面环境未发生动态变化
 - 地面环境纹理较丰富
 - 光线不是特别暗或强光照射
- 降落过程中，可使用遥控器进行控制：
 - 下拉油门摇杆可加大下降速度
 - 上推油门摇杆或者其他方式拨动摇杆都被视为放弃精准降落，飞行器将垂直下降，降落保护功能同时生效。

自动返航安全注意事项



自动返航过程中，若光照条件不符合前视障碍物感知系统需求，则飞行器无法躲避障碍物，但用户可使用遥控器控制飞行器航向。所以在起飞前务必先进入 DJI GO 4 app 的“相机”界面，选择 MODE，进入“高级设置”选项中设置适当的失控返航高度。



自动返航（包括智能返航，智能低电量返航和失控返航）过程中，在飞行器上升至 20 米高度前，飞行器不可控。但用户仍可以终止返航以停止上升过程。（关于终止返航的方法，请参考“[智能返航按键](#)” P32）。



若在飞行器水平距离返航点 20 米时触发返航，由于飞行器已经处于视距范围内，所以飞行器将会从当前位置自动下降并降落，而不会爬升至预设高度。



当 GPS 信号欠佳（GPS 图标为灰色）或者 GPS 不工作时，不可使用自动返航。

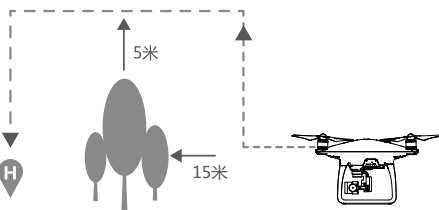


返航过程中,当飞行器上升至 20 米以后但没达到预设返航高度前,若用户推动油门杆,则飞行器将会停止上升并从当前高度返航。

返航避障过程

当光照条件满足视觉定位系统工作时,飞行器可实现返航避障。具体过程如下:

1. 若机头前方 15 米处检测到障碍物,飞行器将减速。
2. 减速至悬停后,飞行器将自行上升以躲避障碍物。在上升至障碍物上方 5 米处后,飞行器停止上升。
3. 退出上升状态,飞行器继续飞往返航点。



- ⚠️ • 前视障碍物感知系统开启后,在智能返航过程中,为了确保机头朝向,用户将无法使用遥控器调整机头朝向。
- 避障过程中,飞行器无法自动躲避位于飞行器上方,侧方与后方的障碍物。

降落保护功能

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

1. 若飞行器降落保护功能检测到地面可降落时,飞行器将直接降落。
2. 若飞行器降落保护功能检测结果为不适合降落时(例如下方为不平整地面或水面),则飞行器悬停,等待用户操作;即使严重低电量报警时,飞行器检测到不平整的地面仍然会悬停,当电量为 0% 时才开始下降,过程中依旧可以控制飞行器其它方向的飞行动作。
3. 若飞行器降落保护功能无法检测到地面情况时,则下降到离地面 0.3 米时,DJI GO 4 App 将提示用户是否需要继续降落。用户确认安全后,点击确认或者拉油门摇杆到底保持 2 秒,飞行器降落。

- ⚠️ • 降落保护功能无法检测的情况:
- a) 操作俯仰/横滚/油门杆过程中不做检测(松开摇杆后满足检测条件则重新进入检测)。
 - b) 飞行器定位不准确(例如:发生漂移)。
 - c) 下视视觉系统标定异常。
 - d) 光线情况不满足下视视觉系统使用条件。
- 在盲区前(距离障碍物 1 米)下视视觉系统仍未获得有效观测结果,则进入最后一种情况,飞行器降落到距离地面 0.3 米时,悬停等待用户确认降落。

智能飞行模式

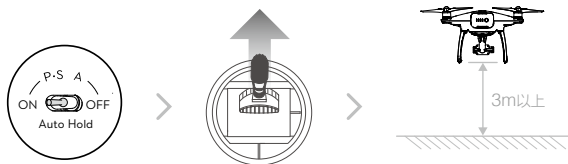
指点飞行


简介

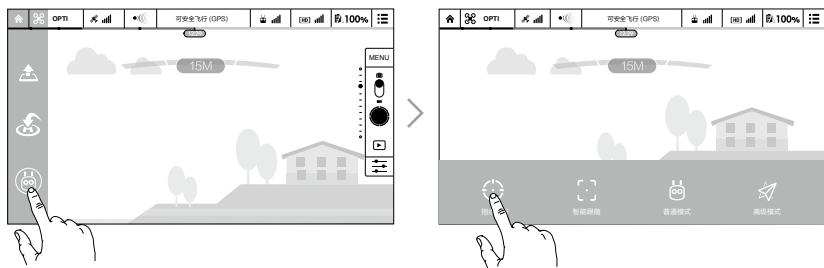
用户可通过点击 DJI GO 4 app 中的相机界面的实景图，指定飞行器需飞往的方向，飞行器将自行沿指点选取的方向飞行。若光照条件良好，飞行器在自行飞往指点方向的过程中可以躲前方向障碍物或悬停以进一步提升飞行安全性。


启动指点飞行

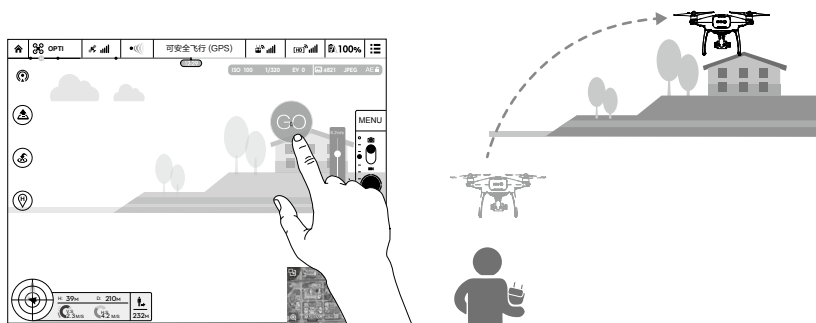
确保飞行器电量充足，并处于 P 模式。启动飞行器，使飞行器起飞至离地面 3 米以上。



进入 DJI GO 4 app 的相机界面，点击  图标并阅读注意事项。

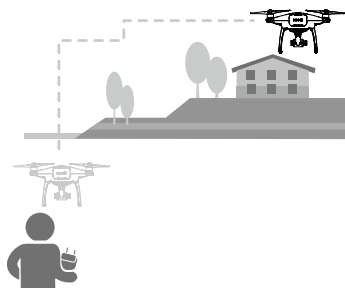
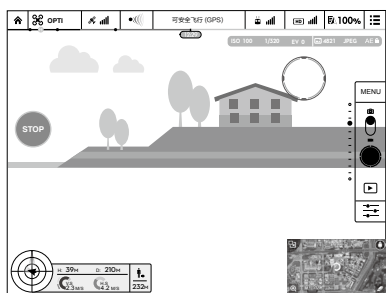


轻触屏幕选定目标区域直到出现  图标。再次点击后，飞行器则自行飞往目标方向。



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


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

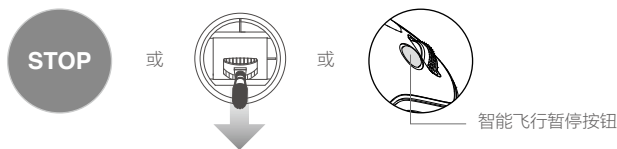


指点飞行模式包含如下功能：

正向指点	自由朝向指点
	
<p>指定飞行器向所选目标方向前进飞行。前视视觉系统正常工作。</p>	<p>指定飞行器向所选目标方向前进飞行。此时偏航杆可以自由控制飞行器航向。此模式下无视觉避障功能，请确保在空旷无遮挡环境下使用。</p>

使用以下方法退出指点飞行模式。

1. 点击屏幕上的  按钮。或者向后拨动遥控器的右摇杆（以美国手为例），或者按下遥控器的“智能飞行暂停按钮”。



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

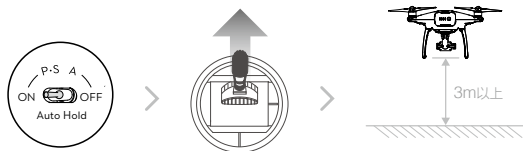
智能跟随


简介

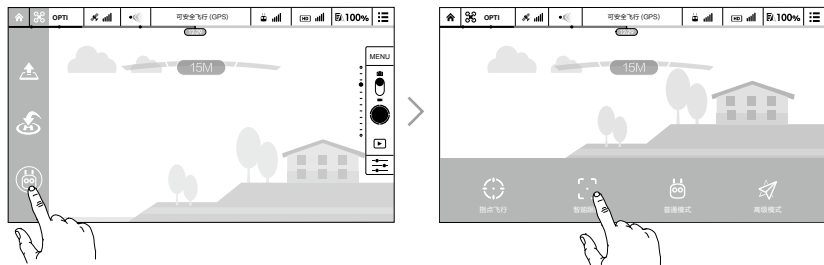
用户可通过点击 DJI GO 4 app 中的相机界面的实景图选定目标。选定目标后，飞行器将云台相机跟踪目标，飞行器与目标保持一定距离并跟随飞行。整个跟随过程中，无需借助 GPS 外置设备即可完成跟随功能。


启动智能跟随

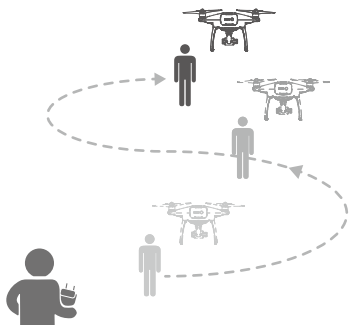
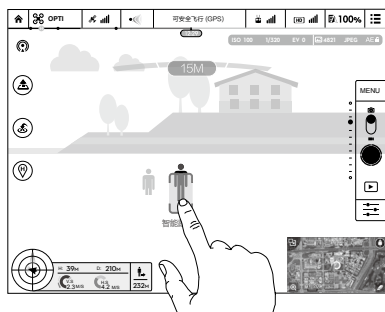
确保飞行器电量充足，并处于 P 模式。启动飞行器，使飞行器起飞至离地面 3 米以上。



进入 DJI GO 4 app 的相机界面，点击  图标并阅读注意事项。


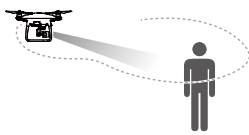
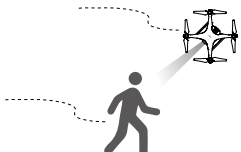


轻触屏幕并拖动选择需要跟踪的目标或选定需跟踪的目标区域。点击确认后，飞行器将与目标保持一定距离并跟随飞行。若出现红框，则请重新选择目标。




使用智能跟随飞行过程中，飞行器会根据前视障碍物感知系统提供的数据判断前方是否有障碍物，智能地选择悬停或绕过障碍物。若跟随目标移动速度过快，或长时间被遮挡，则需要重新选定跟随目标。

智能跟随模式包含如下功能：

普通模式	锁定模式	平行模式
		
<p>飞行器保持与跟随目标的相对距离，寻找最短的路径跟随目标。跟随过程中可以通过横滚杆改变跟随角度或实现环绕目标。通过拖动目标下方的滑块可实现自动环绕目标。</p>	<p>带有航向锁定功能。初始化目标后，相机将始终跟随拍摄对象。跟随的结果仅用于控制飞行器的航向角和云台的移动，使得飞行器一直看向跟随目标，但不主动跟随目标移动，用户需要通过摇杆来控制飞行。此时偏航杆不能控制飞行器航向，云台控制拨轮不再控制云台角度，而是对画面进行动态构图控制。此模式无视觉避障功能，请确保在空旷无遮挡环境下使用。</p>	<p>飞行器始终保持相对目标的拍摄和跟随角度，实现正面或侧面跟随。跟随过程中可以通过横滚杆改变跟随角度或实现环绕目标。此模式下无视觉避障功能，请确保在空旷无遮挡环境下使用。</p>

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

退出智能跟随模式

- 点击屏幕上的  按钮。或者按下遥控器上的“智能飞行暂停”按钮。



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

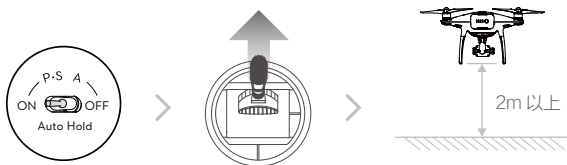
轨迹飞行



简介

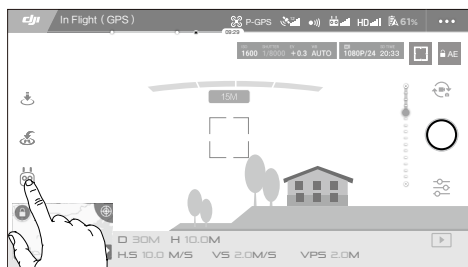
轨迹飞行模式允许用户通过在相机界面画出任意飞行轨迹，可以指定飞行器沿自定义轨迹飞行。若光照条件良好，飞行器在前方遇到障碍物时会悬停以进一步提升飞行安全性。


启动轨迹飞行

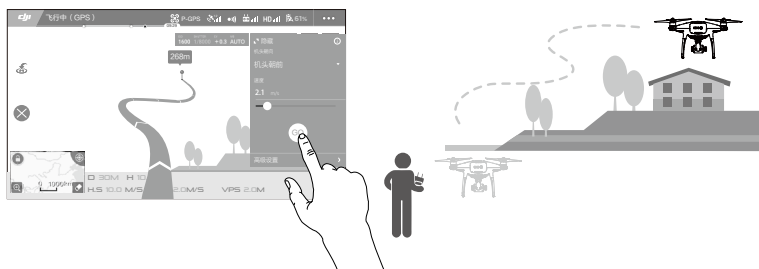
- 确保飞行器处于 P 模式。启动飞行器，使飞行器起飞至离地面 2 米以上。




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

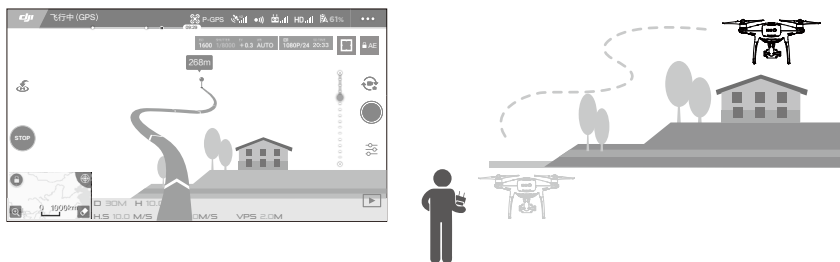


3. 在屏幕上绘制飞行轨迹直到出现航线，点击 ，飞行器将沿自定义轨迹飞行。




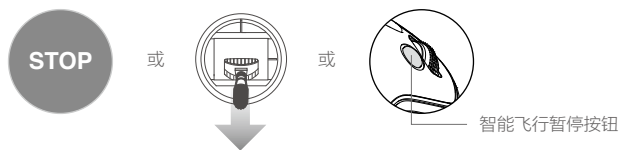
-  • 自定义飞行轨迹时请注意避开人，动物，细小物体（如：树枝或电线等），或透明物体（如：玻璃或水面等）。
- 用户选定的飞行轨迹与飞行器实际飞行的轨迹可能存在误差。

飞行器自行沿自定义轨迹飞行，用户可设置巡航速度。飞行过程中，飞行器会根据环境自动调节合适的巡航速度。飞行过程中若遇到障碍物，飞行器会根据当前飞行状态判断是否需要避让或悬停。另外，若飞行过程中遥控器信号中断，飞行器会立刻退出轨迹飞行并进入失控返航。



退出轨迹飞行

点击屏幕上的  按钮。或者向后掰动遥控器的右摇杆（以美国手为例）到底并保持 3s 以上，或者按下遥控器的“智能飞行暂停按钮”。




退出轨迹飞行后，飞行器将于原地悬停。用户可重新绘制飞行轨迹继续飞行。用户启动智能返航或自动降落功能时，飞行器将退出轨迹飞行，立刻执行返航或降落。

手势自拍

无需借助外部设备，用户即可通过手势自拍。请按照如下步骤使用手势自拍功能。

手势自拍步骤	提示	机头指示灯	注意事项
1. 确认跟随目标		 红灯慢闪	确认光照条件良好，并开启视觉避障功能，点击 DJI GO 4 App 上的按钮启用手势自拍。拍摄对象需要在机头前方移动以方便摄像头捕捉。
2. 确认拍摄距离		 × 2 红灯双闪	拍摄对象高举双手向外张开（呈 60°~90° 夹角），确认成功后机头指示灯双闪。此时飞行器与拍摄对象的距离将锁定。
3. 自拍倒数		 红灯快闪	按照左图做出自拍的姿势，注意双手必须置于胸前，拍摄对象必须面向飞行器，手肘需要保持一定弯曲角度。

-  手势自拍只在拍照模式有效，若当前为录像模式，将会出现错误提示，机头指示灯红灯特快闪。
- 飞行器处于 2 米以上才可确认目标，若确认失败，机头指示灯将会红灯特快闪。
 - 手势自拍模式下，可以开启 GPS 辅助视觉跟随以提高目标跟随的准确性。

三脚架模式

点击 DJI GO 4 App 智能飞行模式图标可选择开启三脚架模式，方便用户进行微调构图，使拍摄更加稳定流畅。三脚架模式下，飞行器的最大飞行速度为 2.5 m/s，视觉系统的刹车距离为 2 m，同时降低了操控感度。

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

地形跟随

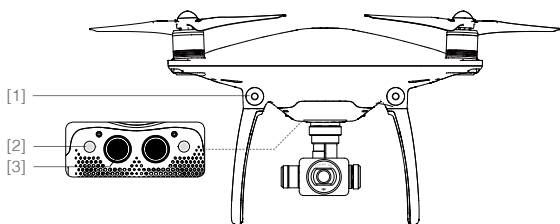
地形跟随利用下视视觉系统实现，在飞行过程中加入了限低功能。适用场景：在坡度小于 20 度的缓坡（如草原地形），并且在高度 1 米以上，10 米以下的低空飞行时使用。

在 DJI GO 4 App 相机界面，点击飞行模式图标，选择地形跟随。开启后，飞行器记录当前与地面的相对高度。当地形上升时，飞行器保持相对高度跟随地形上升；当地形下降时，飞行器不跟随地形下降，以当前高度飞行。

- ⚠️ • 确保使用地形跟随时环境条件符合视觉系统工作要求。

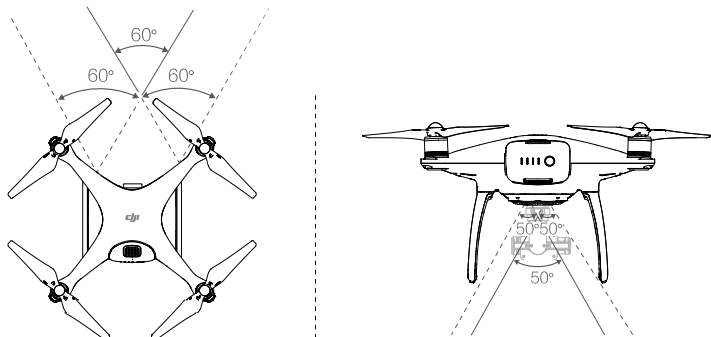
视觉定位与前视障碍物感知系统

视觉定位系统为超声波与图像双结合的定位系统，通过超声波判断当前高度，同时利用摄像头以获取飞行器位置信息，从而使飞行器精确定位。视觉定位系统位于飞行器底部，由摄像头 [1]、[2] 和超声波传感器 [3] 模块组成。除了定位功能以外，它也能提供飞行器对地高度参考。



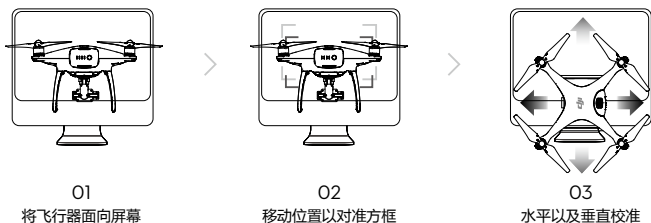
观测范围

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



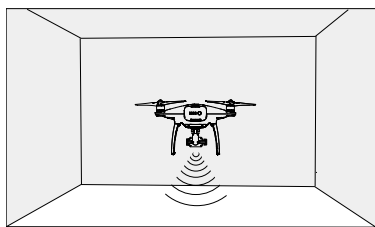
校准障碍物感知摄像头

障碍物感知系统出厂时已经校准，可立刻使用。如果飞行器受到强烈碰撞，则有可能需要重新校准。DJI GO 4 app 将通知用户何时需要校准障碍物感知模块。请遵照以下步骤连接 DJI Assistant 2 调参软件进行校准：



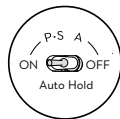
视觉定位使用场景

视觉定位系统适用于高度为 10 米以下，无 GPS 信号或 GPS 信号欠佳的环境，特别适用于室内飞行。



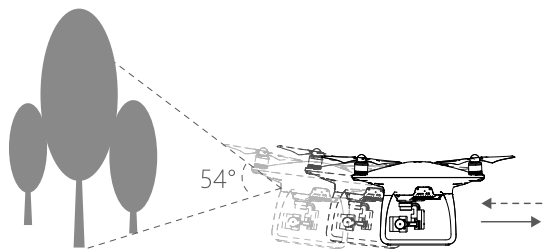
使用步骤

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



前视障碍物感知使用场景

前视障碍物感知系统适用于光照良好的环境，且飞行路线中遇到的障碍物纹理不可特别稀疏。另外由于惯性关系，由于需要控制飞行器在有效距离内刹车，飞控系统将限制飞行器的姿态角不超过 15 度，且最高飞行速度低于 10 米 / 秒。



⚠ 前视障碍物感知和视觉定位的测量精度容易受光照强度，物体表面纹理情况所影响，而且超声波则会在某些吸音材料上会出现不能正常测距的情况。如果在视觉和超声波失效的情况下，视觉定位模式会自动切换到姿态模式。所以以下场景，请谨慎使用视觉定位系统：

- 低空（0.5 米以下）快速飞行时，视觉定位系统可能会无法定位。
- 纯色表面（例如纯黑、纯白、纯红、纯绿）。
- 有强烈反光或者倒影的表面。
- 飞行器速度不宜过快，如离地 1 米处时飞行速度不可超过 5 米 / 秒，离地 2 米不可超过 10 米 / 秒。
- 水面或者透明物体表面。
- 运动物体表面（例如人流上方、大风吹动的灌木或者草丛上方）。
- 光照剧烈快速变化的场景。
- 在特别暗（光照小于 10lux）或者特别亮（光照大于 10,000 lux）的物体表面。
- 对超声波有很强吸收作用的材质表面（例如很厚的地毯）。
- 纹理特别稀疏的表面。
- 纹理重复度很高的物体表面（例如颜色相同的小格子砖）。
- 倾斜度超过 30 度的物体表面（不能收到超声波回波）。

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





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

飞行数据

Phantom 4 飞控具备飞行记录功能，飞行器开启电源以后的所有飞行相关数据都将存放于飞控系统中，开启飞行器，连接遥控器至移动设备并进入 DJI GO 4 app，进入“高级设置”可读取飞行数据。

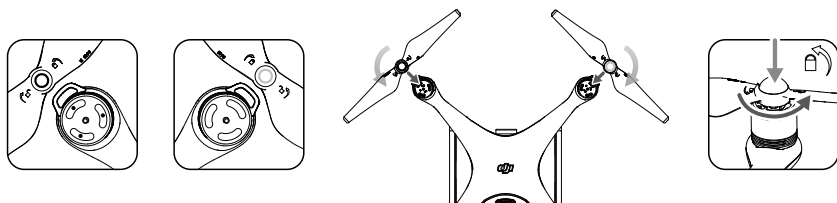
螺旋桨

Phantom 4 使用 9 寸快拆螺旋桨，黑圈和银圈分别指示不同旋转方向。

螺旋桨	银色	黑色
示意图		
安装位置	安装至白色安装座。	安装至带黑点安装座。
符号说明	 锁紧：表示安装螺旋桨时的旋转方向。  解锁：表示拆卸螺旋桨时的旋转方向。	

安装方法

准备一对有黑圈的螺旋桨和一对有银圈的螺旋桨，将印有黑圈的螺旋桨安装至带有黑点的电机桨座上。将桨帽嵌入电机桨座并按压到底，沿锁紧方向旋转螺旋桨至无法继续旋转，松手后螺旋桨将弹起锁紧。



- ⚠ • 由于桨叶较薄，请小心操作。以防意外划伤。
- 请使用 DJI 提供的螺旋桨，不可混用不同型号的螺旋桨。
- 螺旋桨为易损耗品，如有需要，请另行购买。

拆卸方法

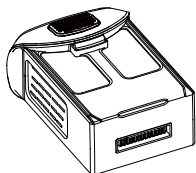
用力按压桨帽到底，然后沿螺旋桨所示解锁方向旋转螺旋桨，即可拆卸。

- ⚠ • 每次飞行前请检查螺旋桨是否安装正确和紧固。
- 每次飞行前请务必检查各螺旋桨是否完好。如有老化，破损或变形，请更换后再飞行。
- 请勿贴近旋转的螺旋桨和电机，以免割伤。请使用 DJI 提供的螺旋桨，不可混用不同型号的螺旋桨。

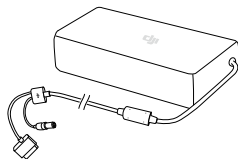
智能飞行电池

简介

智能飞行电池是专门为 Phantom 4 设计的一款容量为 5350mAh、电压为 15.2V、带有充放电管理功能的电池。该款电池采用全新的高能电芯，并使用先进的电池管理系统为飞行器提供充沛电力。智能飞行电池必须使用 DJI 官方提供的专用充电器进行充电。



智能飞行电池



充电器

⚠ 首次使用智能飞行电池前，请务必将智能飞行电池电量充满。关于智能飞行电池充电的详细说明，请参阅“[充电](#)”P26。

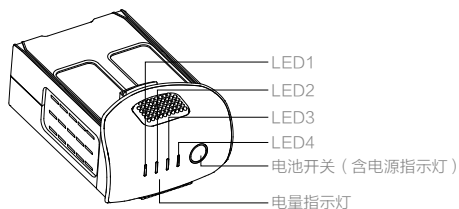
智能飞行电池功能

智能飞行电池具有以下功能：

1. **电量显示：**电池自带电量指示灯，可以显示电池当前电池电量。
2. **寿命显示：**电池自带电量指示灯，可以显示当前电池寿命。
3. **电池存储自放电保护：**电池电量大于 65% 无任何操作存储 10 天后，电池可启动自放电至 65% 电量，以保护电池。自放电过程持续约 2-3 天，期间无 LED 灯指示，可能会有轻微发热，属正常现象。保护启动时间参数可以通过 DJI GO 4 app 设置。
4. **平衡充电保护：**自动平衡电池内部电芯电压，以保护电池。
5. **过充电保护：**过度充电会严重损伤电池，当电池充满后会自动会停止充电。
6. **充电温度保护：**电池温度为 5℃ 以下或 40℃ 以上时充电会损坏电池，在此温度时电池将不启动充电。
7. **充电过流保护：**大电流充电将严重损伤电池，当充电电流大于 8A，电池会停止充电。
8. **过放电保护：**过度放电会严重损伤电池，当电池放电至 12V，电池会切断输出。
9. **短路保护：**在电池检测到短路的情况下，会切断输出，以保护电池。
10. **电芯损坏检测：**在电池检测到电芯损坏或者电芯严重不平衡的情况下，会提示电池已经损坏。
11. **电池使用异常记录：**可显示最近 31 次电池使用异常记录，如电池短路、放电电流过大等。
12. **休眠保护：**当电池处于开启状态时，若未连接任何用电设备，电池在 20 分钟后会进入到休眠状态，以保持电量。
13. **通讯：**飞行器可以通过电池上的通讯接口实时获得电池信息，例如电压、电量、电流等。

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

使用智能飞行电池



开启 / 关闭智能飞行电池

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

关闭智能飞行电池：在开启状态下，先短按电源按键一次，再长按电源按键 2 秒以上，即可关闭电池。电池关闭后，指示灯均熄灭。

低温使用注意事项：

1. 在低温环境（-10℃至 5℃）下使用电池，电池容量将骤减从而导致飞行时间急剧减少。当电池温度在 -10℃与 5℃范围内，需满足一定电压条件方可起飞。使用前请充满电并对电池保温。
2. 不推荐在 -10℃以下的环境下使用电池。
3. 在低温环境下，当 DJI GO 4 app 提示“低电压报警”时建议立刻停止飞行。
4. 在低温环境下，建议在飞行前将电池预热至 5℃以上，预热至 20℃以上更佳。

⚠ 在寒冷环境下飞行前，可将电池插入飞行器内预热 1 至 2 分钟，当电池充分预热后再起飞。

查看电量

在智能飞行电池关闭状态下，短按电池开关一次，可查看当前电量。

☐ 电量指示灯可用于显示智能飞行电池充放电过程中的智能飞行电池电量以及智能飞行电池寿命，指示灯定义如下。

☐ 表示 LED 灯在指示过程中常亮

☐ 表示 LED 灯在指示过程中有规律地闪亮

☐ 表示 LED 灯熄灭

电量指示灯				
LED1	LED2	LED3	LED4	当前电量
☐	☐	☐	☐	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%

查看寿命

电池寿命表示电池剩余的使用期限。在电池关闭状态下，长按电源按键 5 秒以上直至电源指示灯闪烁，此时电量指示灯显示电池寿命。2 秒之后所有指示灯将熄灭。

电池寿命指示灯				
LED1	LED2	LED3	LED4	当前电池寿命
□	□	□	□	90%~100%
□	□	□	◐	80%~90%
□	□	□	□	70%~80%
□	□	◐	□	60%~70%
□	□	□	□	50%~60%
□	◐	□	□	40%~50%
□	□	□	□	30%~40%
◐	□	□	□	20%~30%
□	□	□	□	低于 20%

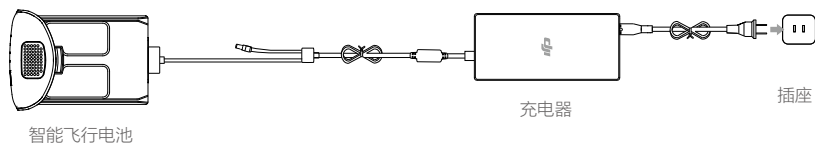
⚠ 电池寿命显示为 0%，不建议继续使用。

📖 可在 DJI GO 4 app 的设置页面查看更多电池信息。

充电

1. 连接充电器到交流电源（100-240V，50/60Hz；如果需要，请使用电源转换插头）。
2. 在智能飞行电池开启或关闭的状态下，连接智能飞行电池与充电器。
3. 充电状态下智能飞行电池电量指示灯将会循环闪烁，并指示当前电量。
4. 电量指示灯全部熄灭时表示智能飞行电池已充满。请取下智能飞行电池和充电器，完成充电。
5. 飞行结束后智能飞行电池温度较高，须待智能飞行电池降至室温再对智能飞行电池进行充电。
6. 智能飞行电池最佳充电温度范围为 5°C 至 40°C，若电芯的温度不在此范围，电池管理系统将禁止充电。

⚠ • 在将智能飞行电池安装或拔出飞行器之前，请保持电池电源处于关闭状态。请勿在电池电源打开状态下插拔电池。



充电指示灯				
LED1	LED2	LED3	LED4	当前电池电量
				0%~25%
				25%~50%
				50%~75%
				75%~100%
				充满

充电保护指示

电池 LED 灯可显示由于充电异常触发的电池保护的相关信息。

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

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

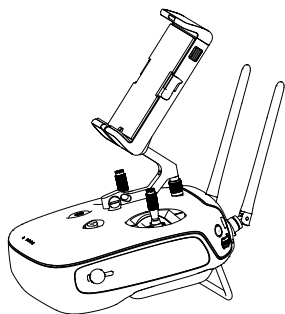
- 智能飞行电池必须使用 DJI 官方指定的专用充电器进行充电，对于使用非 DJI 官方提供的充电器进行充电所造成的一切后果，DJI 将不予负责。
- 若电池当前电量高于 95%，需要开启电池才能充电。

放电方法

将电池安装在飞行器中，在室外飞行至低电量报警并自动降落后，继续放电至电量为 8% 以下或直至电池自动关闭。

遥控器

本章节介绍遥控器的各项功能，包括如何操控飞行器以及操作相机。



遥控器

遥控器概述

Phantom 4 遥控器工作在 2.4Ghz 频段,该遥控器集成了新一代Lightbridge高清图传系统地面端,可直接输出高清航拍图像至移动设备,并且整合了相机操作以及云台操作的功能按键,以方便用户在“手不离杆”的情况下完成飞行器的各种操作。

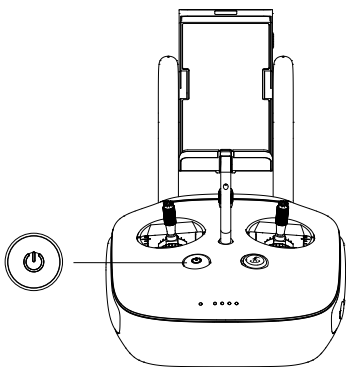
- ☑ 合规版本: Phantom 4 遥控器符合当地标准。
- 操控模式: 遥控器根据操控习惯分为美国手和日本手,也可以在 DJI GO 4 app 中自定义。建议初学者使用美国手作为操控方式。
- 美国手: 控制油门的摇杆为遥控器的左摇杆。
- 日本手: 控制油门的摇杆为遥控器的右摇杆。

遥控器操作

开启与关闭

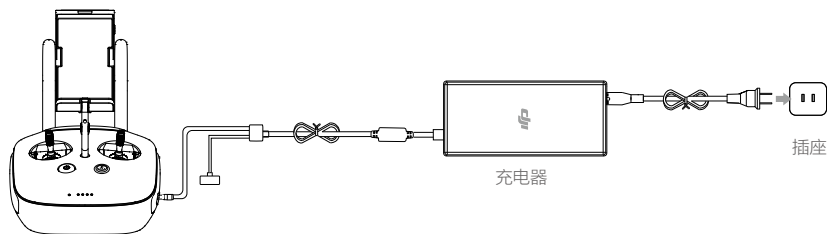
Phantom 4 遥控器内置容量为 6000mAh 的大容量可充电电池,可通过电池电量指示灯查看当前电量。按以下步骤开启遥控器:

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



遥控器充电

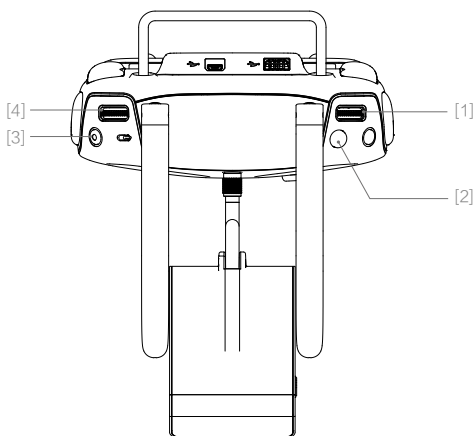
用户可通过标配的充电器对遥控器电池进行充电。请勿同时对遥控器与智能飞行电池进行充电。



控制相机

用户可通过遥控器上的“拍照按键”，“录影按钮”，“相机设置转盘”实时操控相机。

遥控器



[1] 相机设置转盘

配合 DJI GO 4 app 使用时，通过相机设置转盘可快速对相机参数进行设置。拨动转盘可以选择需设置参数，按下转盘切换至下一项设置。在回放模式下，可通过转盘选择查看下一张或者上一张相片或视频。

[2] 拍照按键

按下该按键可以拍摄单张照片。通过 DJI GO 4 app 可选择单张、多张或者定时拍摄模式。

[3] 录影按键

按下录影按键开始录影，再次按下该按键停止录影。

[4] 云台俯仰控制拨轮


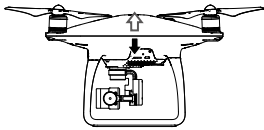
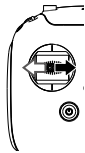
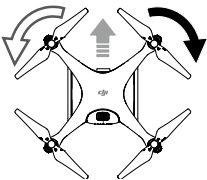

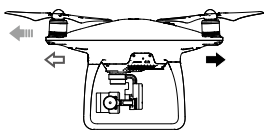
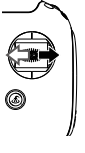

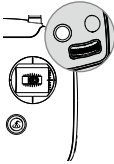
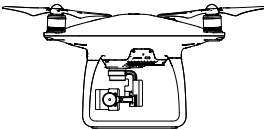
可控制相机的俯仰拍摄角度。

操控飞行器

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

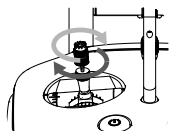
 摇杆回中 / 中位：遥控器的摇杆处于中间位置。

摇杆杆量：遥控器摇杆偏离摇杆中位的偏移量。

遥控器(美国手)	飞行器 (◀ 为机头朝向)	控制方式
		油门摇杆用于控制飞行器升降。 往上推杆，飞行器升高。往下拉杆，飞行器降低。 中位时飞行器的高度保持不变（自动定高）。 飞行器起飞时，必须将油门杆往上推过中位，飞行器才能离地起飞（请缓慢推杆，以防飞行器突然急速上冲）。
		偏航杆用于控制飞行器航向。 往左打杆，飞行器逆时针旋转。往右打杆，飞行器顺时针旋转。中位时旋转角速度为零，飞行器不旋转。 摇杆杆量对应飞行器旋转的角速度，杆量越大，旋转的角速度越大。
		俯仰杆用于控制飞行器前后飞行。 往上推杆，飞行器向前倾斜，并向前飞行。往下拉杆，飞行器向后倾斜，并向后飞行。中位时飞行器的前后方向保持水平。 摇杆杆量对应飞行器前后倾斜的角度，杆量越大，倾斜的角度越大，飞行的速度也越快。
		横滚杆用于控制飞行器左右飞行。 往左打杆，飞行器向左倾斜，并向左飞行。往右打杆，飞行器向右倾斜，并向右飞行。中位时飞行器的左右方向保持水平。 摇杆杆量对应飞行器左右倾斜的角度，杆量越大，倾斜的角度越大，飞行的速度也越快。
		按下遥控器上的“智能飞行暂停按钮”退出智能飞行后，飞行器将于原地悬停。

调整摇杆长度

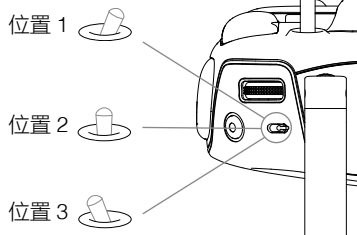
用户可根据操控习惯，调节摇杆长度。适当的摇杆长度可以提高操控的精确性。



飞行模式切换开关

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

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



P 模式 (定位)：使用 GPS 模块或视觉定位和前视障碍物感知系统以实现飞行器精确悬停，指点飞行以及高级模式等功能。该模式下飞行器的感度值被适当调低。

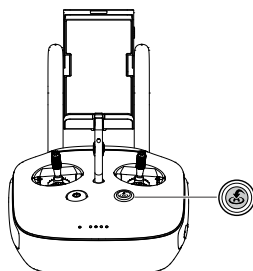
S 模式 (运动)：使用 GPS 模块或视觉定位以实现精确悬停，该模式下飞行器的感度值被适当调高，务必格外谨慎飞行。飞行器最大水平飞行速度可达 20 米 / 秒。

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

飞行模式切换开关默认锁定于 P 模式，如需在不同的飞行模式之间切换，需进入 DJI GO 4 app 中的“相机”界面，点击“MODE”选择“切换飞行模式”以解除锁定。

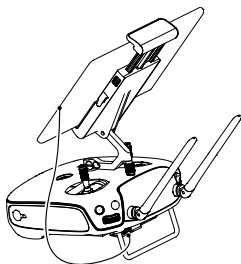
智能返航按键

长按圆形按键直至蜂鸣器发出“嘀嘀”音激活智能返航。返航指示灯白灯常亮表示飞行器正在进入返航模式，飞行器将返航至最近记录的返航点。在返航过程中，用户仍然可通过遥控器控制飞行。短按一次此按键将结束返航，重新获得控制权。



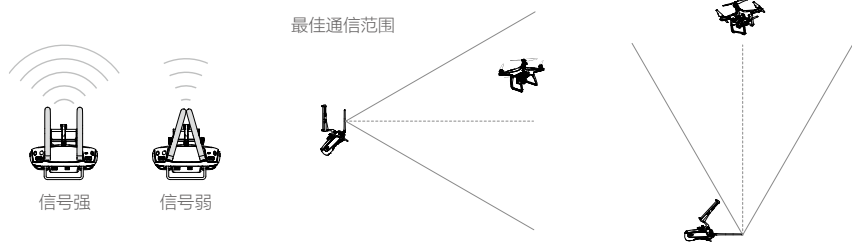
连接移动设备

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



遥控器信号范围

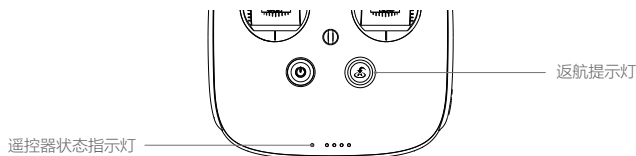
遥控器信号的最佳通信范围如下：






操控飞行器时，务必使飞行器处于最佳通信范围内。及时调整操控者与飞行器之间的方位与距离，或天线位置以确保飞行器总是位于最佳通信范围内。

遥控器指示灯信息

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





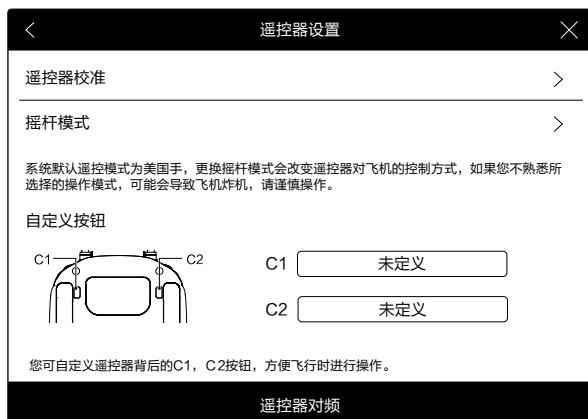
遥控器状态指示灯	提示音	遥控器状态
 — 红灯常亮	♪ 开机音	遥控器未与飞行器连接。
 — 绿灯常亮	♪ 开机音	遥控器与飞行器连接正常。
 …… 红灯慢闪	D-D-D ……	遥控器错误。
 /  …… 红绿 / 红黄交替闪烁	无	图传信号受到干扰。
返航提示灯	提示音	飞行器状态
 — 白灯常亮	♪ 启动音	长按以开启自动返航功能。
 …… 白灯闪烁	D ……	请求返航。
 …… 白灯闪烁	DD ……	返航正在生效或者飞行器自动下降中。

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

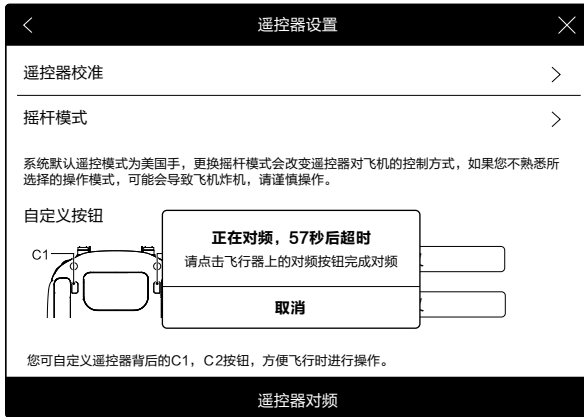
遥控器对频

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

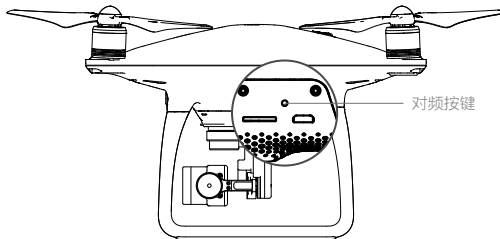
1. 先开启遥控器，连接移动设备。然后开启智能飞行电池电源，运行 DJI GO 4 app。
2. 选择“相机”界面，点击   图标，然后点击“遥控器对频”按钮。



3. DJI GO 4 app 显示倒数对话框，此时遥控器状态指示灯显示蓝灯闪烁，并且发出“嘀嘀”提示音。



4. 使用合适工具按下对频按键（如下图所示）后松开，完成对频。对频成后，遥控器指示灯显示绿灯常亮。



云台相机

本章节介绍相机的技术参数，云台相机的活动范围以及工作模式。

云台相机

云台相机概述

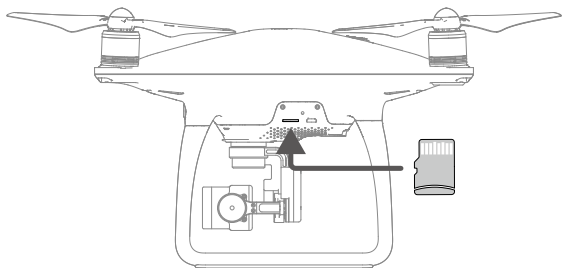
Phantom 4 相机采用 Sony Exmor R CMOS 影像传感器，CMOS 尺寸为 1/2.3 英寸，分辨率为 1200 万有效像素。配备 20 mm（35 mm 格式等效）低畸变广角镜头。采用蓝玻璃滤光片，能有效提升画质。标配 UV 镜片以保护镜头。

Phantom 4 支持高达每秒 30 帧的 4K 超高清视频录像，支持最高 1200 万像素静态照片拍摄，应用先进的图像处理技术，输出优质的图片。支持多种拍摄模式，包括单拍、多张连拍和定时拍摄。多张连拍支持极速连拍和自动包围曝光两种模式，最高可达 7 张 / 秒，同时支持定时拍摄模式。

结合 DJI GO 4 app 使用，可以实现实时预览。用户也可以通过回放功能立即欣赏照片和视频，还可以查看和删除相机存储卡上的内容，释放空间以存储更多的相片与视频。

相机 SD 接口

Phantom 4 标配容量为 16GB 的 Micro SD 卡，可支持最高容量为 64GB 的 Micro SD 卡。由于相机要求快速读写高分辨率的视频数据，请使用 Class 10 或 UHS-1 及以上规格的 Micro SD 卡，以保证 HD 视频正常录制。



⊙ 请勿在飞行器电源开启状态下插入或拔出 SD 卡，否则拍摄过程中得到的数据文件有可能会丢失。

⚠ 为保证相机系统稳定性，将单次录像时长限制在 30 分钟以内。

相机 USB 接口

在飞行器电源开启的情况下，通过 Micro USB 连接线连接到 PC，可以方便地拷贝相机 Micro SD 卡内的照片 / 视频。用户也可通过 SD 读卡器读取相片和视频数据，以及连接调参软件进行固件升级等操作。



⚠ 必须开启智能飞行电池，才能进行拷贝。

相机状态指示灯

开启飞行器智能飞行电池后，相机状态指示灯将亮起，用户可以通过相机状态指示灯来判断当前相机的状态。

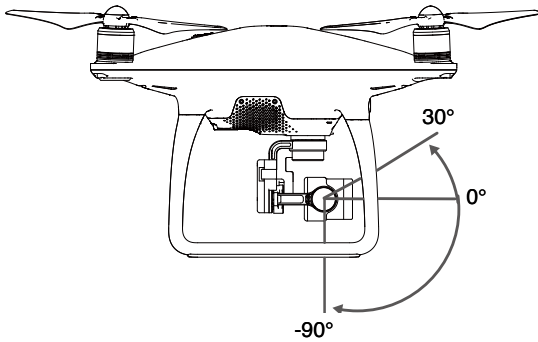
相机状态指示灯	状 态
..... 绿灯快闪	系统启动
绿灯单闪	单张拍照
X3 绿灯连续 3 闪	连 拍
..... 红灯慢闪	录 影
..... 红灯快闪	SD 卡故障
X2 红灯双闪	相机过热
..... 红灯常亮	严重故障
..... 绿黄灯交替闪烁	固件正在升级

云 台

云台概述

三轴稳定云台为相机提供稳定的平台，使得在飞行器高速飞行的状态下，相机也能拍摄出稳定的画面。用户可通过遥控器的云台俯仰拨轮动态调整俯仰（pitch）角度。

高精度三轴防抖云台，角度抖动量为 $\pm 0.03^\circ$ ，即使在做大动作飞行的情况下也能拍出平稳的视频。支持垂直 90° 旋转以获得最佳的拍摄角度。



跟随模式	云台水平转动方向随飞行器移动，而云台横滚方向不可控。用户可远程控云台俯仰角度。
FPV 模式	云台横滚方向的运动自动跟随飞行器横滚方向的运动而改变，以取得第一人称视角飞行体验。

- ⚠
- 请务必在电源开启前拆卸云台锁扣。
 - 云台电机异常，可能是由于飞行器放置在凹凸不平的地面或草地上时地面物体碰到云台，或者云台受到过大的外力作用（例如被碰撞或被掰动）。
 - 起飞前请将飞行器放置在平坦开阔的地面上，请勿在电源开启后碰撞云台。
 - 在大雾或云中飞行时可致云台结露，导致临时故障。若出现此状况，云台干燥后即可恢复正常。
 - 云台开机启动时，可能发出短暂的振动提示音，此为正常现象。

DJI GO 4 app

主界面

本章节介绍 DJI GO 4 app 的四个界面的主要功能。

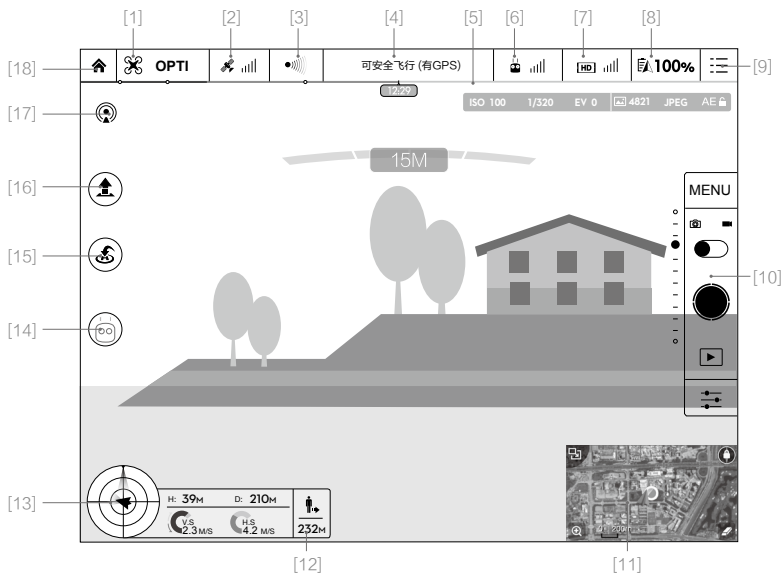
DJI GO 4 app 主界面

DJI GO 4 app 专为 DJI 各类产品而设计。用户可以通过点击 DJI GO 4 app 来操作 Phantom 4 上的云台和相机，控制拍照、录影以及设置飞行参数，还可以直接分享所拍摄的照片与视频到社交网络。为配合高清图传使用，推荐在平板设备或大屏幕手机上安装使用以获得最佳的视觉体验。




相机


在“相机”界面可以设置相机的相关参数以及预览 Phantom 4 所拍摄的实时高清视频以及照片。




[1] 飞行模式

：显示当前飞行模式


点击按键进入主控设置菜单，可进行飞行器限低、限高、限远设置及感度参数调节等功能。

：首次使用 App 时，飞行器处于“新手模式”，新手模式下，飞行器限高飞行 30 米，限远飞行 30 米。用户可点击 MODE 进入设置以解除新手模式。


[2] GPS 状态

：GPS 状态图标用于显示 GPS 信号强弱。当卫星图标变成绿色时，飞行器进入可安全飞行状态。


[3] 障碍物感知系统状态

：轻触该按钮以设置障碍物感知系统。

[4] 飞行器状态提示栏

：显示飞行器的飞行状态以及各种警示信息。

[5] 智能飞行电池电量

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


[6] 遥控链路信号强度

：显示遥控器与飞行器之间信号程度。

[7] 高清图传链路信号强度


：显示飞行器与遥控器之间高清图传链路信号的良好程度。

[8] 电池设置按键

 **100%**：实时显示当前智能飞行电池剩余电量。

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

[9] 通用设置按键

：点击按键打开通用设置菜单，可设置参数单位、相机设置复位、快速预览、云台调节、航线显示等。

[10] 相机控制栏

拍照与设置按键

MENU：点击该按键可设置录影与拍照的各项参数。其中包括录影的色彩空间模式，录影文件格式，图片文件的大小与比例等参数。

拍照按键

●：拍照按键用于触发相机拍照。默认为单张拍照模式，长按该按键将进入二级菜单，从该菜单中可选择定时拍照等高级拍照模式。

录影按键

●：录影按键用于开始 / 停止录影。按一次该按键开始录影，视频上方会显示时间码表示当前录影的时间长度，再按一次该按键即停止录影。也可按下遥控器上的录影按键启动录影。

回放按键

▶：点击回放按键查看已拍摄的照片及视频。用户亦可通过遥控器上的回放按键进行回放操作。

拍照参数按键

☰：设置相机的 ISO、快门、曝光补偿参数。

[11] 地图缩略图标

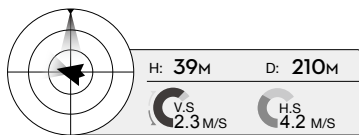
点击该图标快速切换至地图界面。



[12] 视觉定位系统状态

📍：飞行器与返航点距离。当飞行器距离地面较近时，将切换显示视觉定位系统状态(📍)，用于显示飞行器距离地面高度。

[13] 飞行状态参数



飞行参数

距离：飞行器与返航点水平方向的距离。

高度：飞行器与返航点垂直方向的距离。

水平速度：飞行器在水平方向的飞行速度。


垂直速度：飞行器在垂直方向的飞行速度。

飞行姿态图标及雷达功能


飞行姿态图标用于实时显示飞行器的飞行姿态。其中：

- (1) 红色飞行图标代表飞行器。
- (2) 浅灰色和蓝色的比例表示飞行器的前后倾斜角度。
- (3) 浅灰色和蓝色分界线的倾斜程度表示飞行器的左右倾斜角度。


[14] 智能飞行模式

：轻触该按键以进入指点飞行，智能跟随，普通以及高级模式。


[15] 智能返航

：轻触此按键，飞行器将终止航线任务，即刻自动返航并关闭电机。


[16] 自动起飞 / 降落

：轻触此按键，飞行器将自动起飞或降落。

[17] 直播

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

[18] 主界面

：轻触此按键，返回主界面。

媒体库

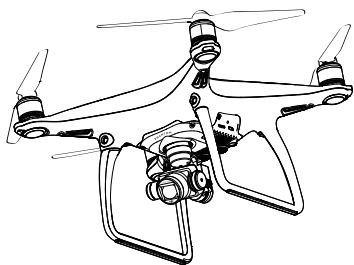
DJI GO 4 app 集成了 DJI 专有的视频编辑器。用户可通过视频编辑器快速剪辑影片，即时分享。连接飞行器后，内置视频编辑器可方便用户随时进行剪辑，并可为视频添加文字及音乐，与好友分享飞行的精彩瞬间。

探索

探索界面包括相册，飞行记录以及账户功能。其中，用户可通过相册功能导出相机 SD 卡中存放的数据，飞行记录界面中记录了每次起飞一直到下降后的重要飞行数据，可通过账户界面查看 DJI 账号的一些常用信息。

我

用户可通过该界面便捷地访问 DJI 商城，购买 DJI 的最新产品。



飞行

本章节介绍了飞行注意事项，飞行限制区域以及飞行器注意事项。

飞行

安装准备完成后，请先进行飞行培训或训练，比如使用 DJI GO 4 app 模拟器进行飞行练习或由专业人士指导等。飞行时请选择合适的飞行环境或使用“新手模式”P42 飞行。飞行器飞行限高 500 米，请勿超过安全飞行高度。飞行前务必阅读《Phantom 4 免责声明和安全操作指引》以了解安全注意事项。

飞行环境要求

1. 恶劣天气下请勿飞行，如大风（风速五级及以上）、下雪、下雨、有雾天气等。
2. 选择开阔、周围无高大建筑物的场所作为飞行场地。大量使用钢筋的建筑物会影响指南针工作，而且会遮挡 GPS 信号，导致飞行器定位效果变差甚至无法定位。
3. 飞行时，请保持在视线内控制，远离障碍物、人群、水面等。
4. 请勿在有高压线、通讯基站或发射塔等区域飞行，以免遥控器受到干扰。
5. 在海拔 6000 米以上飞行，由于环境因素导致飞行器电池及动力系统性能下降，飞行性能将会受到影响，请谨慎飞行。
6. 在南北极圈内飞行器无法使用 P 模式飞行，可以使用 A 模式与视觉定位系统飞行。

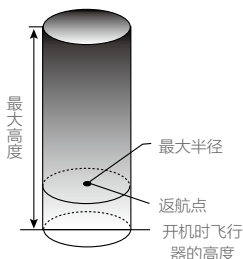
飞行限制以及特殊区域限飞

根据国际民航组织和各国空管对空域管制的规定以及对无人机的管理规定，无人机必须在规定的空域中飞行。出于飞行安全考虑，默认开启飞行限制功能，包括高度和距离限制以及特殊区域飞行限制，以帮助用户更加安全合法地使用本产品。

在可安全飞行状态下，特殊区域飞行限制与高度和距离限制共同影响飞行，飞行器可飞行的空域为所有限制空域的交集。飞行器在可半安全飞行状态下，仅受高度限制。

限高限低和距离限制

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




飞行器状态指示灯  …… 绿灯闪烁

	飞行限制	DJI GO 4 app	飞行器状态指示灯
最大高度	飞行高度将不能超过 DJI GO 4 app 中设置的最大高度。	提示：您的飞机已达到最大限飞高度。	无红灯提示。
最大半径	飞行器距离返航点的距离将不能超过 DJI GO 4 app 中设置的最大半径。	提示：您的飞机已达到最大限飞距离。	在靠近最大半径边界时将会有超快闪红灯提示  ……。

飞行器状态指示灯  …… 黄灯闪烁

	飞行限制	DJI GO 4 app	飞行器状态指示灯
最大高度	GPS 信号欠佳但视觉定位系统生效时，限飞高度为 8 米。 GPS 信号欠佳且视觉定位系统失效时，限飞高度为 50 米。	提示：您的飞机已达到最大限飞高度。	无红灯提示。
最大半径	无限制，无提示。		

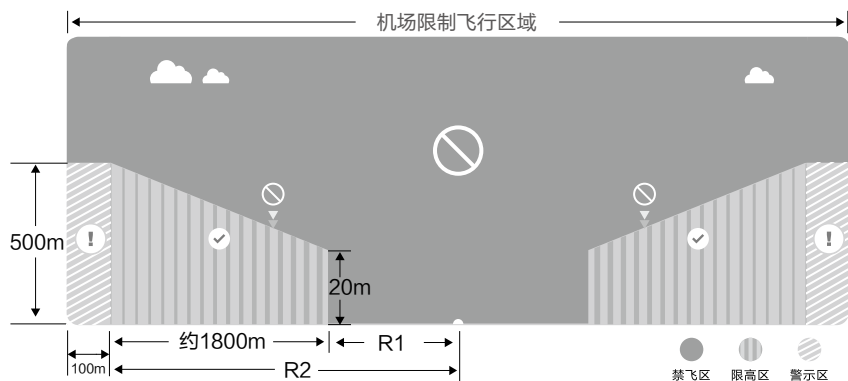
-  • 飞行器由于惯性冲出限制边界后，遥控器仍有控制权，但不能继续让飞行器继续靠近限制飞行区域。
- 如果飞行器位于最大半径之外，并从可半安全飞行状态下转变为可安全飞行，飞行器将会自动返回到最大半径之内。

禁飞区

禁飞区包括机场限制飞行区域以及特殊飞行限制区域，DJI 官方网站上公布了全球已被飞行限制功能覆盖的特殊区域列表，详情请参考飞行限制特殊区域（<http://www.dji.com/cn/flysafe/no-fly>）。

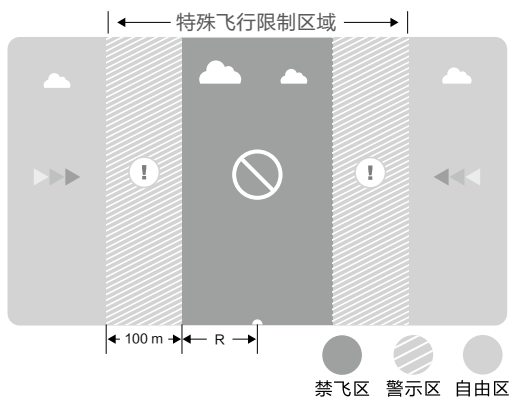
机场限制飞行区域（GPS 有效时）：







- 机场限制飞行区域包括：“禁飞区”和“限高区”。“禁飞区”为禁止飞行的区域，“限高区”为限制飞行器飞行高度的区域。
- 以特殊地点为圆心，半径 R2 范围内为“限制飞行区域”。其中，半径 R1 范围内为“禁飞区”。“禁飞区”内飞行器将不可飞行。R1 的数值请参见具体机场信息和规则。
- 当飞行器处于“限制飞行区域”内，“禁飞区”外飞行时，飞行器飞行高度将受到限制，限飞高度随着靠近“禁飞区”的距离线性递减。您可以在 DJI GO 4 app 中设置飞行高度，最高为 500 米。
- 靠近限制飞行区域之间设有 100 米的“警示区”。当飞行器飞入“警示区”时，飞行器状态指示灯以及 DJI GO 4 app 将会发出警示。






特殊飞行限制区域（GPS 有效时）：

- (1) 特殊飞行限制区域是指北京、新疆等有特殊飞行限制的城市。特殊飞行限制区域包括：“禁飞区”和“警示区”。
- (2) 以特殊地点为圆心，半径 R 范围内为“禁飞区”。“禁飞区”内飞行器将不可飞行。 R 的数值请参见特殊飞行限制区域具体规则。
- (3) “自由区”与飞行限制区域之间设有 100 米的“警示区”。当飞行器由“自由区”飞入“警示区”时，飞行器状态指示灯以及 DJI GO 4 app 将会发出警示。



飞行器状态指示灯  …… 绿灯闪烁			
区域	特殊区域飞行限制	DJI GO 4 app	飞行器状态指示灯
禁飞区 	电机将无法启动。	提示： 您的飞机处于禁飞区域内，不能起飞。	 …… 红灯闪烁
	若飞行器在可半安全状态下飞行（非 GPS），转变为可安全飞行（GPS 有效）状态之后，飞行器将立即半自动降落，落地后自动停止电机。	提示： 您的飞机处于禁飞区域内，正在降落。（当位于半径小于 R1 公里的区域）	
限高区 	若飞行器在可半安全状态下飞行（非 GPS），转变为可安全飞行（GPS 有效）状态之后，飞行器将自行下降至限制高度以下 5 米处，并悬停。	提示： 1. 您的飞机处于限高区域内，正在下降至安全高度。（当位于半径大于 R1，小于 R2 的区域） 2. 您的飞机处于限高区域边界下方，最大飞行高度为 20m 至 500m，请小心飞行。（当位于半径大于 R1，小于 R2 的区域）	
	警示区 	飞行器可正常飞行，并发出警示信息。	
自由区 	飞行器可正常飞行，无飞行限制。	无“限飞”提示。	无红灯提示。

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

-  • 飞行器位于禁飞区 / 限高区 / 警示区时，飞行器状态指示灯的闪烁模式为：显示 3 秒超快闪红灯  ……，然后显示 5 秒当前飞行状态，如此交替循环指示。
- 为保证飞行安全，请尽量避免机场、高速公路、火车站、地铁站以及市区等区域进行飞行；尽量在视距范围内飞行。

飞行前检查

1. 遥控器、智能飞行电池以及移动设备是否电量充足。
2. 螺旋桨是否正确安装。
3. 确保已插入 Micro SD 卡。
4. 电源开启后相机和云台是否正常工作。
5. 开机后电机是否能正常启动。
6. DJI GO 4 app 是否正常运行。
7. 确保前视摄像头清洁。

指南针校准

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

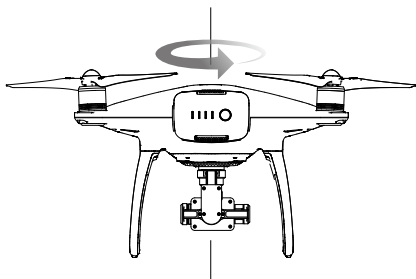
飞行

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

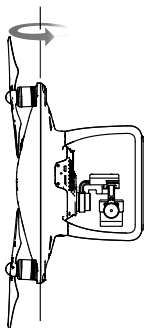
校准步骤

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

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



3. 使飞行器机头朝下，水平旋转 360 度。



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

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

📶 • 飞行器起飞前若需要进行指南针校准，运行 DJI GO 4 app 后，界面上将会出现指南针校准的提示，成功校准后该提示将会消失。

• 如果指南针校准成功后，将飞行器放回地面时再次提示需要校准，请将飞行器转移至其他的位置放置。


需要重新校准的情况

1. 指南针数据异常，飞行器状态指示灯显示红黄灯交替闪烁。
2. 飞行场地与上一次指南针校准的场地相距较远。
3. 飞行器机械结构有变化。
4. 飞行时漂移比较严重，或者不能直线飞行。

自动起飞 / 自动降落

自动起飞


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

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

自动降落

⚠️ 绿色双闪表示仅依赖视觉定位系统飞行，飞行器能在 3 米以下高度稳定飞行。建议等待至绿灯慢闪后再执行自动起飞。

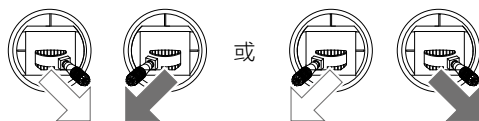
飞行器状态指示灯显示绿灯慢闪或双闪后，用户可选择使用自动降落功能。请根据如下步骤使用自动降落功能：

1. 点击“”，确认安全降落条件，向右滑动进入自动降落。
2. 飞行器自动返航降落并关闭电机。

手动启动 / 停止电机

启动电机

执行掰杆动作可启动电机。电机起转后，请马上松开摇杆。

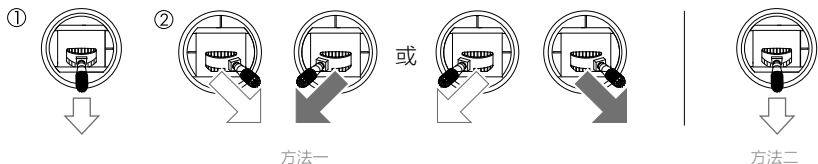


停止电机

电机起转后，有两种停机方式：

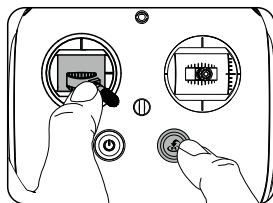
方法一：飞行器着地之后，先将油门杆推到最低位置①，然后执行掰杆动作②，电机将立即停止。
停止后松开摇杆。

方法二：飞行器着地之后，将油门杆推到最低的位置并保持，3秒后电机停止。



空中停止电机方式

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



基础飞行

基础飞行步骤

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

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

航拍提示和技巧

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



飞行安全认识对于您、周围人群与环境的安全非常重要。
请务必仔细阅读《**免责声明和安全操作指引**》。

常见问题 (FAQ)

常见问题 (FAQ)

什么是智能跟随?

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

什么是指点飞行?

用户可通过点击 DJI GO 4 app 中的相机界面的实景图, 指定飞行器需飞往的区域, 飞行器将自行飞往选取的区域。若光照条件良好, 飞行器在自行飞往指点区域的过程中更可以躲避障碍物或悬停, 进一步提升飞行安全性。

什么是障碍物感知系统?

Phantom 4 的飞行器具备前视障碍物感知系统, 会不间断地扫描飞行器前方环境。当检测到障碍物处于飞行路径上时, 飞行器会避免与障碍物碰撞。

Phantom 4 采用全新的机身内部设计, 在机身内部加入复合材料框架有什么意义?

通过加入镁合金框架, 我们进一步加强了机身整体结构的强度, 能够更好地抵消机械振动对机身内部各个精密传感器的影响。

Phantom 4 的遥控器与 Phantom 3 系列的遥控器相比, 有哪些改变?

Phantom 4 相比 Phantom 3 系列, 全新加入了运动 (Sport) 模式, 因此遥控器上的三档开关有了新的 P-S-A 档位定义。

P (Position) 档为一般情况下的飞行模式, 在这一档位下用户可使用全新加入的指点飞行及智能跟随功能、启用智能飞行模式或进行标准的飞行操作。

S (Sport) 模式能够让飞行器在保持精确定位和悬停的基础上, 进一步提升飞行速度, 最大可达 20m/s。

A (ATTI) 档与之前设定一样, 仅提供飞行器的姿态增稳。

此外, Phantom 3 系列遥控器右上方的“回放”按键被重新定义成“飞行暂停”功能键, 能够让用户在飞行器启用智能飞行或指点飞行、智能跟随的过程中随时暂停飞行器的任务并使之悬停。这个功能旨在方便用户在启用上述功能模式时便捷地使飞行器定点悬停并处理紧急情况。

Phantom 4 的视觉定位系统有什么改进?

首先, Phantom 4 的视觉定位系统能运用最多四个视觉传感器进行悬停辅助, 从而增加悬停精度和可靠度。

其次, Phantom 4 的超声波定高模块经过了改良和升级, 能够在 0-10 米的范围内提供的定高功能。视觉定位及超声波定高模块的升级, 能够使 Phantom 4 获得更可靠更精确的悬停性能, 垂直方向上悬停精度可达 ± 0.1 米, 水平方向上悬停精度可达 ± 0.3 米。

Phantom 4 的前视障碍物感知系统能检测什么样的障碍物？距离障碍物多远可以检测到障碍物？Phantom 4 的前视障碍物感知系统通过不断扫描及分析飞行器正前方的环境，并尝试发现障碍物。如前视障碍物感知系统发现障碍物，飞行器将避免与障碍物产生碰撞。

Phantom 4 的前视障碍物感知系统的有效测障距离为飞行器前方 0.7-15 米。用户使用 Phantom 4 飞行器时仍需时刻留意飞行器周围的环境，以便在突发情况下对飞行器进行紧急制动操作，避免发生意外。

Phantom 4 的前视障碍物感知系统可以在什么情况下生效？

前视障碍物感知系统可以在指点飞行、智能跟随，以及智能飞行的各个模式下生效。

Phantom 4 的动力系统方面有什么改进？

Phantom 4 采用更优化的动力系统配置，能够为飞行器提供更长的续航时间，以及更灵敏的操控反映。全新的电机兼容快拆式螺旋桨，为用户提供更便捷的螺旋桨装 / 卸体验；更稳固的螺旋桨锁定结构使飞行器在飞行时转向更灵敏。

Phantom 4 采用的新一代智能飞行电池能为飞机带来多少分钟的飞行时间？

在无风环境（海平面附近且匀速飞行）下，Phantom 4 能持续飞行 28 分钟。由于受到具体环境条件的制约和飞行操作方式的影响，用户的飞行时间会根据实际情况变化。

Phantom 4 采用的新型螺旋桨与 Phantom 3 采用的螺旋桨有什么改进？

Phantom 4 采用的快拆式螺旋桨相比 Phantom 3 系列采用的自紧式螺旋桨，能更便捷地安装到电机上，同时由于快拆式螺旋桨使用的安全锁扣结构，飞行器可以更好地制动并响应用户操作。

Phantom 4 的云台相比 Phantom 3 的云台，有什么改进或者升级？

Phantom 4 采用全新的云台结构设计，将云台进一步整合到飞行器机身当中，使相机更接近 Phantom 4 的重心；云台采用复合材料，刚性得到了提高。

Phantom 4 的主相机有什么改进？

Phantom 4 的采用的主相机镜组得到了提升，与 Phantom 3 使用的镜组相比，色差减少了 56%，镜头畸变减少了 36%。

同时，DJI 在图像处理方案上进一步优化，使 Phantom 4 的主相机能够拍摄分辨率为 1920*1080，帧率达 120fps 的慢动作视频（此时相机 FOV 变为 47°）。

Phantom 4 为何加入冗余的 IMU 和指南针？

加入冗余的 IMU 及指南针旨在提高整套飞行系统的可靠性。Phantom 4 可以持续地比对两组 IMU 的数据，从而选取更准确的数据进行飞行姿态的调整。冗余的指南针同样为飞行器的稳定飞行提供支持。

Phantom 4 采用的遥控和图传系统有什么特性与亮点?

Phantom 4 的遥控和图传系统解决方案是基于 DJI 的 Lightbridge 高清图传系统的优化版本。能够提供最大 5 公里的有效控制 / 图传距离 (无遮挡, 无干扰)。高分辨率的图传画面能为用户提供优异的飞行体验, 增强用户操作飞行器时的信心。

Phantom 4 是否具有智能返航功能?

Phantom 4 具有智能返航功能, 而且在智能返航过程中, 障碍物感知系统会生效。当飞行器在返回过程中遇上障碍物时, 飞行器将尝试提升高度以越过障碍物。

运动模式 (Sport Mode) 有什么亮点?

在运动模式之下, 飞行器能以 20 米 / 秒的速度飞行, 让用户体验快速飞行的乐趣。也能缩短 Phantom 4 从起飞地点到目标拍摄地点的时间。

在 ATTI 模式下, Phantom 4 的水平飞行速度是多少?

在 ATTI 模式下, Phantom 4 的水平飞行速度是 16 米 / 秒。

在智能跟随功能使用的过程中, 如何解除对跟随主体的视觉锁定?

用户可以在智能跟随的界面中点击移动设备左侧的红色 “STOP” 按钮, 或将后退右摇杆向后拉到底持续三秒钟, 即可解除飞行器对跟随主体的视觉锁定。解除智能跟随功能之后, 飞行器会进入悬停状态, 等待用户的下一步指令。

对于前视障碍物感知系统而言, 障碍物的体积需要至少达到多少才能被 Phantom 4 识别?

障碍物需要在前视障碍物感知系统中形成面积超过 500 像素的图像, 才能被 Phantom 4 正确地识别。

启用智能跟随的最低飞行器高度是多少?

要启用智能跟随, Phantom 4 飞行器必须起飞至离地面 3 米以上, 并确保飞行器处于 P 模式。

附录

附录

规格参数

飞行器

起飞重量	1380 g
最大上升速度	6 m/s (运动模式)
最大下降速度	4 m/s (运动模式)
最大水平飞行速度	20 m/s (运动模式)
最大飞行海拔高度	6000 m
飞行时间	约 28 分钟
工作环境温度	0°C 至 40°C
卫星定位模块	GPS/GLONASS 双模

云台

可控转动范围	俯仰: -90° 至 +30°
--------	-----------------

前视障碍物感知系统

障碍物感知范围	0.7 ~ 15 m
使用环境	表面有丰富纹理, 光照条件充足 (> 15 lux, 室内日光灯正常照射环境)

视觉下视定位系统

速度测量范围	飞行速度 ≤ 10 m/s (高度 2 米, 光照充足)
高度测量范围	0 m 至 10 m
精确悬停范围	0 m 至 10 m
使用环境	地面有丰富纹理, 光照条件充足 (>15 lux, 室内日光灯正常照射环境)

相机

影像传感器	1/2.3 英寸 CMOS; 有效像素 1200 万
镜头	FOV 94° 20 mm (35 mm 格式等效) f/2.8 焦点无穷远
ISO 范围	100 - 3200 (视频); 100 - 1600 (照片)
电子快门速度	8 - 1/8000 秒
照片最大分辨率	4000 × 3000

照片拍摄模式	单张拍摄
	多张连拍 (BURST): 3/5/7 张
	自动包围曝光 (AEB): 3/5 张 @ 0.7 EV 步长
	定时拍摄
	HDR

录像分辨率	UHD: 4096 × 2160 (4K)	24 / 25p
	3840 × 2160 (4K)	24 / 25 / 30p
	2704 × 1520 (2.7K)	24 / 25 / 30p
	FHD: 1920 × 1080	24 / 25 / 30 / 48 / 50 / 60 / 120p
	HD: 1280 × 720	24 / 25 / 30 / 48 / 50 / 60p

视频存储最大码流	60 Mbps
----------	---------

支持文件系统	FAT32 (≤ 32 GB) ; exFAT (> 32 GB)
图片格式	JPEG, DNG (RAW)
视频格式	MP4/MOV (MPEG-4 AVC/H.264)
支持存储卡类型	Micro SD 卡; 最大支持 64GB 容量, 传输速度为 Class 10 及以上或达到 UHS-1 评级的 MicroSD 卡
工作环境温度	0 - 40°C

遥控器

工作频率	2.400 - 2.483 GHz
信号有效距离	FCC: 5000 m; CE: 3500 m (无干扰、无遮挡)
工作环境温度	0 - 40°C
电池	6000 mAh 锂充电电池 2S
发射功率 (EIRP)	FCC: 23 dBm; CE: 17 dBm
工作电流 / 电压	1.2 A @7.4 V

充电器

电压	17.4 V
额定功率	100 W
智能飞行电池 (PH4-5350 mAh-15.2 V)	
容量	5350 mAh
电压	15.2 V
电池类型	LiPo 4S
能量	81.3 Wh
电池整体重量	约 462 g
工作环境温度	-10°C - 40°C
最大充电功率	100 W

飞行状态指示灯说明

正常状态

	红绿黄连续闪烁	系统自检
	黄绿灯交替闪烁	预热
	绿灯慢闪	可安全飞行 (P 模式, 使用 GPS 定位)
	绿灯双闪	可安全飞行 (P 模式, 使用视觉定位系统定位)
	黄灯慢闪	可半安全飞行 (无 GPS 无视觉定位)


警告与异常

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

固件升级

使用 DJI Assistant 2 调参软件或者 DJI GO 4 app 对飞行器和遥控器进行升级。根据以下步骤进行固件升级操作:

1. 开启智能飞行电池。使用 Micro USB 连接线连接调参接口至个人电脑。
2. 启动 DJI Assistant 2 调参软件, 使用 DJI 账号登陆并进入主界面。
3. 点击 Phantom 4, 然后点击左边的固件升级按钮。
4. 选择并确认需要升级的固件版本。
5. DJI Assistant 2 调参软件将自行下载并升级固件。
6. 升级完成后, 请重启机器。

-  • 整个升级过程将持续 15 分钟左右。在升级过程中飞行器可能会出现如下状况: 云台无力, 状态指示灯异常闪烁或飞行自行重启, 以上均属正常现象, 请耐心等待固件升级完成。
- 整个升级过程中飞行器将不会发出提示音。
 - 确保整个升级过程中个人电脑能够访问互联网。
 - 确保智能飞行电池电量充足。
 - 升级过程中请勿插拔 Micro USB 数据线。

高级模式

在高级模式下提供以下几种功能:

航向锁定	记录航向时的机头朝向为飞行前向, 飞行过程中飞行器航向和飞行前向与机头方向改变无关, 您无需关注机头方向即可简便控制飞行器飞行。
返航锁定	记录返航点后使用俯仰控制杆控制飞行器返回返航点, 飞行航向与机头朝向无关。
兴趣点环绕	记录兴趣点后, 飞行器自行围绕兴趣点飞行, 环绕过程中机头将一直指向兴趣点。环绕过程中可动态调整环绕半径以及方向等参数。

热点跟随	需配合带有 GPS 定位功能的智能设备使用。启用后，飞行器将自行跟踪移动设备的位置的变化而移动。
航点飞行	记录航点后，飞行器可自行飞往所有航点以完成预设的飞行轨迹。飞行过程中可通过摇杆控制飞行器朝向。

售后保修信息

请浏览 DJI 官网以下页面以了解最新的售后，退货，免费以及收费保修信息：

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

认证信息

FCC Compliance

This device complies with part 15 of the FCC Rules. Operation is subject to the following two conditions:

- (1) This device may not cause harmful interference, and
- (2) This device must accept any interference received, including interference that may cause undesired operation.

Changes or modifications not expressly roved by the party responsible for compliance could void the user's authority to operate the equipment.

FCC Warning Message

Any Changes or modifications not expressly roved by the party responsible for compliance could void the user' s authority to operate the equipment.

This device complies with part 15 of the FCC Rules. Operation is subject to the following two conditions: (1) This device may not cause harmful interference, and (2) this device must accept any interference received, including interference that may cause undesired operation.

FCC Radiation Exposure Statement:

This equipment complies with FCC radiation exposure limits set forth for an uncontrolled environment. This equipment should be installed and operated with minimum distance 20cm between the radiator& your body. This transmitter must not be co-located or operating in conjunction with any other antenna or transmitter.

Note: This equipment has been tested and found to comply with the limits for a Class B digital device, pursuant to part 15 of the FCC Rules. These limits are designed to provide reasonable protection against harmful interference in a residential installation. This equipment generates uses and can radiate radio frequency energy and, if not installed and used in accordance with the instructions, may cause harmful interference to radio communications. However, there is no guarantee that interference will not occur in a particular installation. If this equipment does cause harmful interference to radio or television reception, which can be determined by turning the equipment off and on, the user is encouraged to try to correct the interference by one or more of the following measures:

- Reorient or relocate the receiving antenna.
- Increase the separation between the equipment and receiver.
- Connect the equipment into an outlet on a circuit different from that to which the receiver is connected.
- Consult the dealer or an experienced radio/TV technician for help.

IC RSS warning

This device complies with Industry Canada licence-exempt RSS standard (s). Operation is subject to the following two conditions: (1) this device may not cause interference, and (2) this device must accept any interference, including interference that may cause undesired operation of the device.

Le présent ariel est conforme aux CNR d'Industrie Canada licables aux aereils radio exempts de licence.

L'exploitation est autorisée aux deux conditions suivantes:

- (1) l'areil ne doit pas produire de brouillage, et
- (2) l'utilisateur de l'areil doit accepter tout brouillage radioélectrique subi, même si le brouillage est susceptible d'en compromettre le fonctionnement.

IC Radiation Exposure Statement:

This equipment complies with IC RF radiation exposure limits set forth for an uncontrolled environment. This transmitter must not be co-located or operating in conjunction with any other antenna or transmitter.

This equipment should be installed and operated with minimum distance 20cm between the radiator& your body.

Any Changes or modifications not expressly roved by the party responsible for compliance could void the user' s authority to operate the equipment.

KCC Warning Message

“해당무선설비는 운용 중 전파혼신 가능성이 있으므로 인명안전과 관련된 서비스는 할 수 없습니다.”

“해당 무선설비는 운용 중 전파혼신 가능성이 있음”

NCC Warning Message

低功率電波輻射性電機管理辦法

第十二條經型式認證合格之低功率射頻電機，非經許可，公司、商號或使用者均不得擅自變更頻率、加大功率或變更原設計之特性及功能。

第十四條低功率射頻電機之使用不得影響飛航安全及干擾合法通信；經發現有干擾現象時，應改善至無干擾時方得繼續使用。前項合法通信，指依電信法規定作業之無線電通信。低功率射頻電機須忍受合法通信或工業、科學及醫療用電波輻射性電機設備之干擾。

DJI 技术支持网站:

<http://www.dji.com/cn/support>

本手册如有更新，恕不另行通知。

您可以在 DJI 官方网站查询最新版本《用户手册》

<http://www.dji.com/cn/product/phantom-4>

如果您对说明书有任何疑问或建议，请通过以下电子邮箱联系我们：

DocSupport@dji.com。

PHANTOM 是大疆创新的商标。
Copyright © 2017 大疆创新 版权所有



微信扫一扫关注 DJI 公众号