

# MATRICE 350 RTK

Quick Start Guide

快速入门指南

快速入門指南

クイックスタートガイド

퀵 스타트 가이드

Kurzanleitung

Guía de inicio rápido

Guide de démarrage rapide

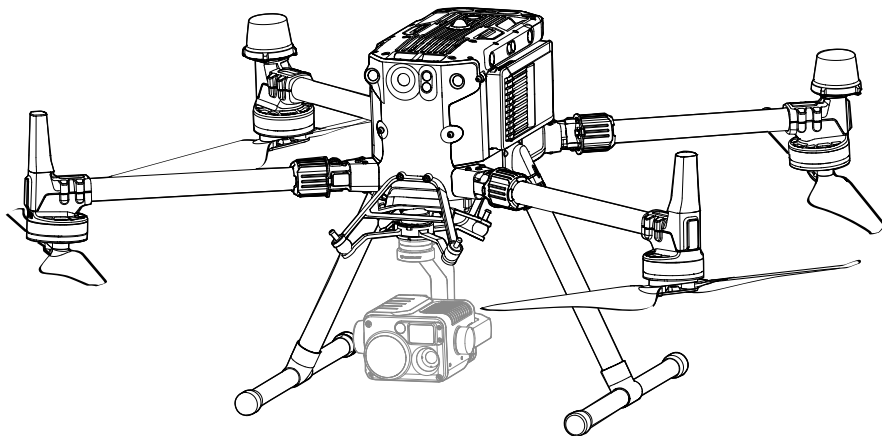
Guida di avvio rapido

Snelstartgids

Guia de início rápido

Guia de Início Rápido

v1.0





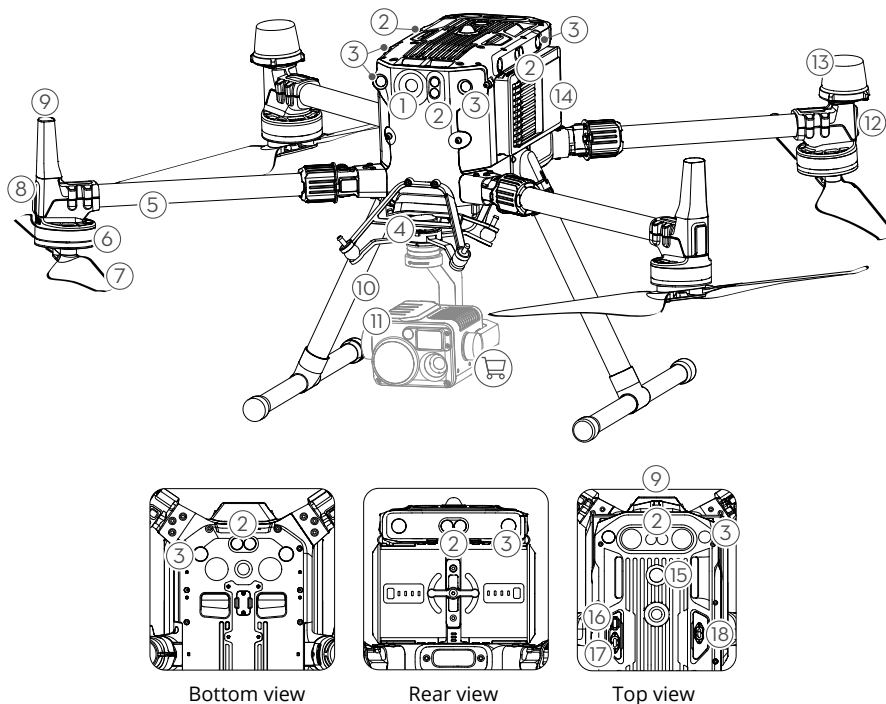
# Contents

|       |                           |    |
|-------|---------------------------|----|
| EN    | Quick Start Guide         | 2  |
| CHS   | 快速入门指南                    | 8  |
| CHT   | 快速入門指南                    | 14 |
| JP    | クイックスタートガイド               | 20 |
| KR    | 퀵 스타트 가이드                 | 26 |
| DE    | Kurzanleitung             | 32 |
| ES    | Guía de inicio rápido     | 38 |
| FR    | Guide de démarrage rapide | 44 |
| IT    | Guida rapida              | 50 |
| NL    | Snelstartgids             | 56 |
| PT    | Guia de início rápido     | 62 |
| PT-BR | Guia de Início Rápido     | 68 |



## Aircraft

The DJI™ MATRICE™ 350 RTK (M350 RTK) is a powerful industrial aircraft platform with an advanced flight controller system, six directional sensing and positioning systems, and a night view FPV camera. The M350 RTK supports DJI CSM Radar and is compatible with DJI DGC2.0 connector gimbals, up to three independent gimbals, and several SDK expansion ports. High accuracy Surveying and Mapping is available when used with the DJI ZENMUSE™ L1/P1. AI Spot Check and PinPoint can be used with the DJI Zenmuse H20 series.

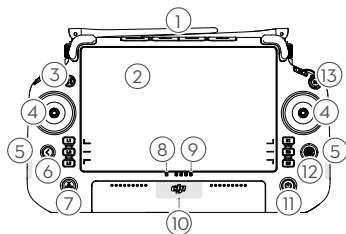


- |                                       |                                |                                |
|---------------------------------------|--------------------------------|--------------------------------|
| 1. FPV Camera                         | 7. Propellers                  | 13. GNSS Antennas              |
| 2. Infrared Sensing System            | 8. Front LEDs                  | 14. Intelligent Flight Battery |
| 3. Vision System                      | 9. Transmission Antennas       | 15. Power Button/Indicator     |
| 4. DJI Gimbal Connector v2.0 (DGC2.0) | 10. Landing Gear               | 16. Assistant Port             |
| 5. Frame Arms                         | 11. Gimbal Camera              | 17. E-Port                     |
| 6. Motors                             | 12. Aircraft Status Indicators | 18. Payload Port               |

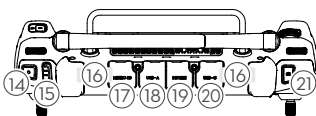
## Remote Controller

The DJI RC Plus remote controller features O3 Enterprise, the latest version of DJI's signature OCUSYNC™ image transmission technology, and can transmit a live HD view from the camera of the aircraft to display on the touchscreen. The remote controller comes with a wide range of functional buttons as well as customizable buttons, which can easily control the aircraft and operate the camera.

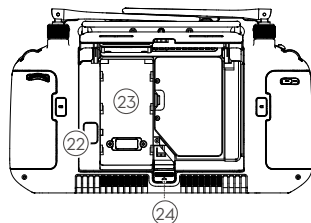
The built-in 7.02-inch high-bright screen boasts a resolution of 1920×1200 pixels. The Android operating system comes with a variety of functions, such as GNSS, Wi-Fi, and Bluetooth. The remote controller has a maximum operating time of 3 hours and 18 minutes with the internal battery and up to 6 hours when used with an external WB37 Intelligent Battery.



1. External Antennas
2. Touchscreen
3. Aircraft Authority Button
4. Control Sticks
5. Internal Wi-Fi Antennas
6. Back/Function Button
7. Return to Home (RTH) Button
8. Status LED



9. Battery Level LEDs
10. Internal GNSS Antennas
11. Power Button
12. SD Button
13. Flight Pause Button
14. Record Button
15. Flight Mode Switch
16. Internal Antennas
17. microSD Card Slot
18. USB-A Port
19. HDMI Port
20. USB-C Port
21. Focus/Shutter Button

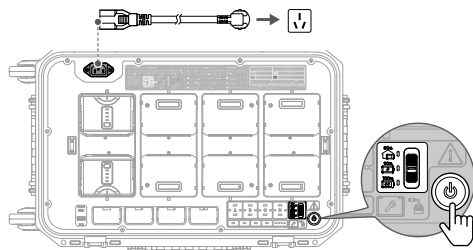


22. Battery Release Button
23. Battery Compartment
24. Rear Cover Release Button

## Using M350 RTK

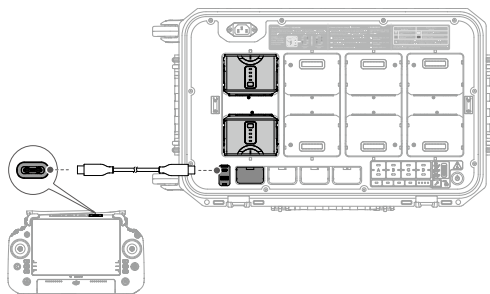
### 1. Charging the Batteries

- a. **Power on the BS65 Intelligent Battery Station:** connect the battery station to a power outlet using the AC power cable, and press the power button once to power on the battery station.
- b. **Activating and Charging the Remote Controller:** connect the battery station and the remote controller USB-C ports using a USB-C to USB-C cable. The battery level LEDs start to flash to



indicate that the internal battery is activated and charging started.

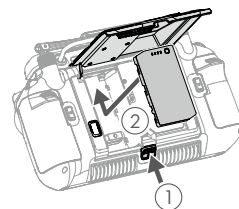
- c. **Charging the TB65 Intelligent Flight Batteries and WB37 Intelligent Battery:** insert the batteries into the battery ports to start charging. For the TB65 batteries, set the charging mode to Storage, Ready-to-Fly, or Standard as desired. Refer to the instructions in the battery station or BS65 Intelligent Battery Station User Guide for more information.



## 2. Preparing the Remote Controller

### Mounting the WB37 Intelligent Battery

Push the rear cover release button to open the rear cover ①. Insert the WB37 battery into the battery compartment and push forward until it clicks firmly in place ②. To remove the WB37 battery, press and hold the battery release button.

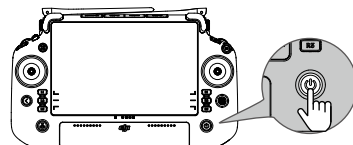


### Checking the Battery Level

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

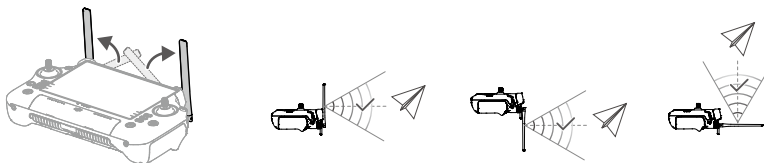
### Powering On/Off

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



### Adjusting the Antennas

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

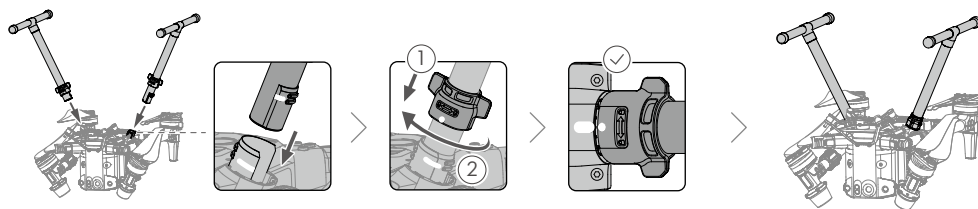


- The remote controller cannot be powered on before activating the internal battery. The internal battery of the remote controller can also be activated after mounting the WB37 battery.

### 3. Preparing the Aircraft

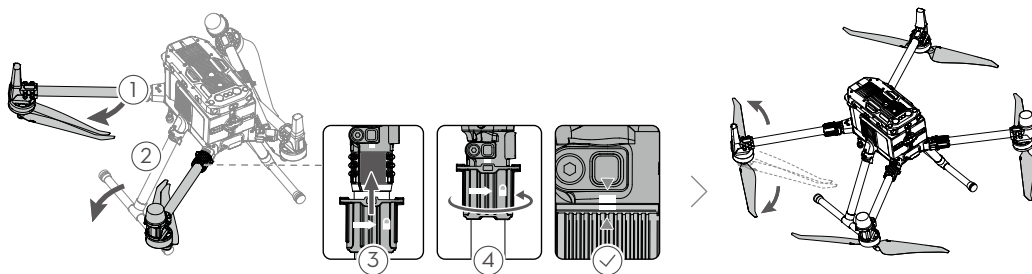
#### Installing the Landing Gear

Insert the landing gear after aligning the red marks with the mounting position, slide the gear lock to the end of the landing gear, then rotate it until the red mark is in sync with the alignment mark.

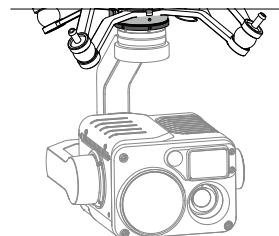
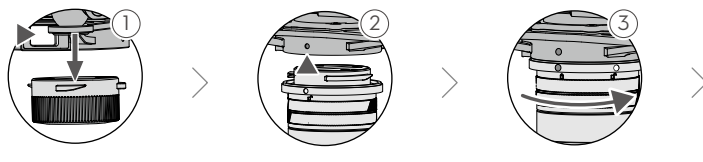


#### Unfolding the Aircraft

- Unfold the front frame arms and then the rear frame arms.
- Lock the frame arms and unfold the propellers.

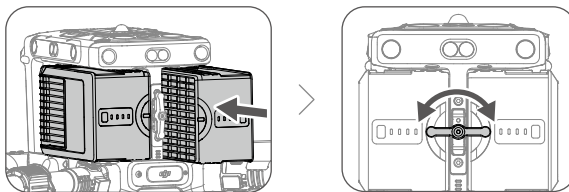


#### Installing the Gimbal Camera



## Installing the Intelligent Flight Battery

Insert a pair of batteries and lock the battery release toggle.



**Check battery level:** press the battery level button once.

**Power on/off:** press and then press and hold the power button to power on/off the aircraft.

## 4. Flight

Power on the remote controller and aircraft, and then launch DJI PILOT™ 2.



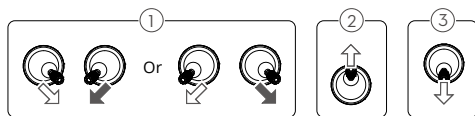
- Activate the aircraft in DJI Pilot 2 before using it for the first time. Follow the on-screen instructions for activation. An internet connection is required.
- The remote controller is already linked to the aircraft when it is purchased together as part of a combo. Otherwise, follow the on-screen instructions to link the remote controller and the aircraft after activation.
- Make sure to finish Pre-Flight Checklist before takeoff.

### Pre-Flight Checklist

- Make sure the remote controller and the aircraft batteries are fully charged, the TB65 batteries are installed firmly, and the battery release toggle is locked.
- Make sure the propellers are securely mounted and not damaged or deformed, there are no foreign objects in or on the motors or propellers, the propeller blades and arms are unfolded, and the frame arms are locked.
- Make sure the lenses of the vision system, cameras, the glass of the infrared sensors, and the auxiliary lights are clean and not blocked in any way.
- Make sure the remote controller antennas are adjusted to the proper position.
- Place the aircraft on open and flat ground. Make sure there are no obstacles, buildings, or trees nearby and that the aircraft is 5 m away from the pilot. The pilot should be facing the rear of the aircraft.
- To ensure flight safety, enter the camera view of DJI Pilot 2 and check the parameters on the Preflight Check.
- Divide the airspace for flight when multiple aircraft are operating simultaneously in order to avoid collision mid-air.

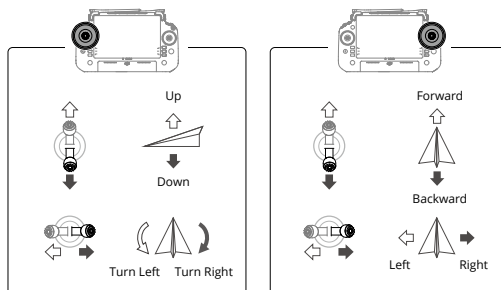


## Manual Takeoff/Landing



- ① **Start/stop motors:** perform Combination Stick Command and hold for two seconds.
- ② **Takeoff:** slowly push the left control stick (Mode 2) up to take off.
- ③ **Landing:** slowly push the left control stick (Mode 2) down until the aircraft lands. Hold for three seconds to stop the motors.

## Control Stick Mode



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

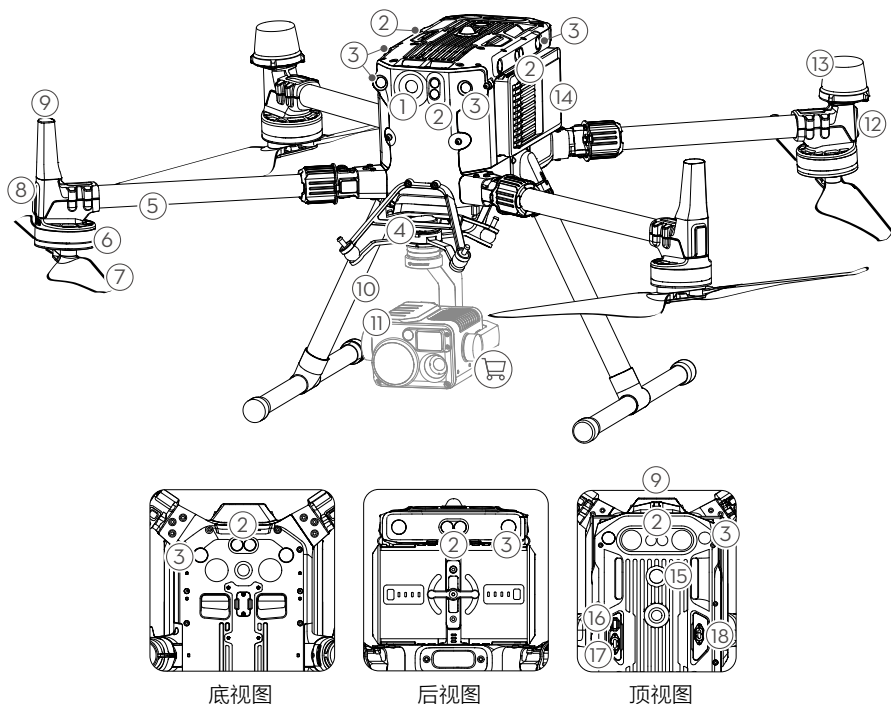
## Specifications

|                                                                |                                                                                             |
|----------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------|
| <b>Aircraft (Model: M350 RTK)</b>                              |                                                                                             |
| Max Takeoff Weight                                             | 9.2 kg                                                                                      |
| Max Flight Time                                                | Approx. 55 mins (measured while flying at 29 kph in windless conditions)                    |
| Operating Temperature                                          | -20° to 50° C (-4° to 122° F)                                                               |
| Operating Frequency                                            | 2.4000-2.4835 GHz, 5.725-5.850 GHz                                                          |
| Transmitter Power (EIRP)                                       | 2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/ SRRC/MIC)<br>5.8 GHz: <33 dBm (FCC/SRRC), <14 dBm (CE) |
| GNSS                                                           | GPS+GLONASS+BeiDou+Galileo                                                                  |
| <b>Intelligent Flight Battery (Model: TB65-5880mAh-44.76V)</b> |                                                                                             |
| Capacity                                                       | 5880 mAh                                                                                    |
| Battery Type                                                   | Li-ion                                                                                      |
| Energy                                                         | 263.2 Wh                                                                                    |
| Charging Temperature                                           | 5° to 40° C (41° to 104° F)                                                                 |
| <b>Remote Controller (Model: RM700B)</b>                       |                                                                                             |
| Internal Battery                                               | Li-ion (6500 mAh @ 7.2 V)                                                                   |

|                          |                                                                                                                                               |
|--------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <b>O3 Enterprise</b>     |                                                                                                                                               |
| Operating Frequency      | 2.4000-2.4835 GHz, 5.725-5.850 GHz                                                                                                            |
| Transmitter Power (EIRP) | 2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/ SRRC/MIC)<br>5.8 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <23 dBm (SRRC)                                        |
| <b>Wi-Fi</b>             |                                                                                                                                               |
| Protocol                 | Wi-Fi 6                                                                                                                                       |
| Operating Frequency      | 2.4000-2.4835 GHz, 5.150-5.250 GHz, 5.725-5.850 GHz                                                                                           |
| Transmitter Power (EIRP) | 2.4 GHz: <26 dBm (FCC), <20 dBm (CE/ SRRC/MIC)<br>5.1 GHz: <26 dBm (FCC), <23 dBm (CE/ SRRC/MIC)<br>5.8 GHz: <26 dBm (FCC/SRRC), <14 dBm (CE) |
| <b>Bluetooth</b>         |                                                                                                                                               |
| Protocol                 | Bluetooth 5.1                                                                                                                                 |
| Operating Frequency      | 2.4000-2.4835 GHz                                                                                                                             |
| Transmitter Power (EIRP) | <10 dBm                                                                                                                                       |

## 认识飞行器

MATRICE™ 350 RTK（以下简称“M350 RTK”）集成 DJI™ 先进的飞控系统、六向视觉系统、六向红外感知系统和夜视 FPV 摄像头，兼容全向避障雷达，适配多款 DGC 2.0 接口的云台相机，最多同时支持三个独立云台，并配备多个 SDK 扩展口。搭配 DJI ZENMUSE™ L1/P1 可实现高精度测绘，搭配 DJI Zenmuse H20 系列可实现精准复拍和打点定位等智能功能。



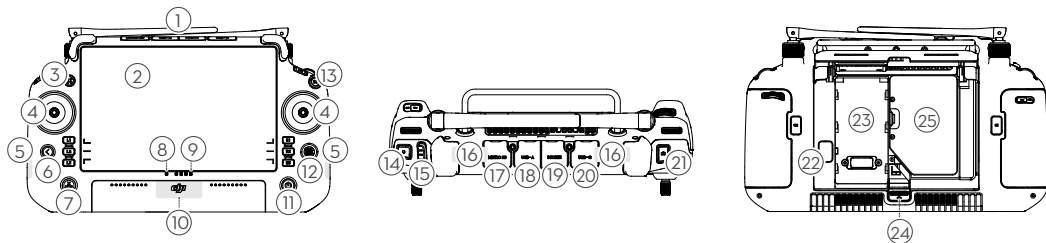
- |                 |              |                |
|-----------------|--------------|----------------|
| 1. FPV 摄像头      | 7. 螺旋桨       | 13. GNSS 天线    |
| 2. 红外感知系统       | 8. 机头指示灯     | 14. 智能飞行电池     |
| 3. 视觉系统         | 9. 图传天线      | 15. 电源按键 / 指示灯 |
| 4. 云台接口 DGC 2.0 | 10. 起落架      | 16. 调参接口       |
| 5. 机臂           | 11. 云台相机     | 17. E-Port 接口  |
| 6. 电机           | 12. 飞行器状态指示灯 | 18. 负载接口       |



## 认识遥控器

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

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

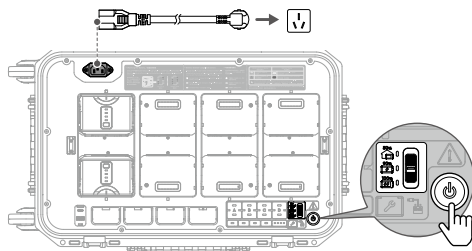


- |                  |                |               |
|------------------|----------------|---------------|
| 1. 外置天线          | 10. 内置 GNSS 天线 | 19. HDMI 接口   |
| 2. 触摸显示屏         | 11. 电源按键       | 20. USB-C 接口  |
| 3. 飞行控制权限按键      | 12. 五维按键       | 21. 对焦 / 拍照按键 |
| 4. 摇杆            | 13. 急停按键       | 22. 电池解锁按键    |
| 5. 内置 Wi-Fi 天线   | 14. 录像按键       | 23. 电池仓       |
| 6. 返回按键 / 系统功能按键 | 15. 飞行挡位切换开关   | 24. 后盖开启按键    |
| 7. 智能返航按键        | 16. 内置天线       | 25. 网卡仓       |
| 8. 状态指示灯         | 17. microSD 卡槽 |               |
| 9. 电量指示灯         | 18. USB-A 接口   |               |

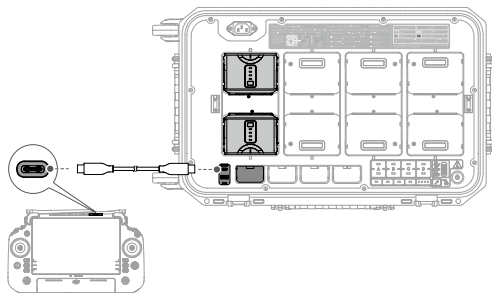
## 使用 M350 RTK

### 1. 充电

- a. 开启 BS65 电池箱：使用 AC 电源线连接 BS65 电池箱的电源接口至交流电源，短按一次电源按键开启电池箱。



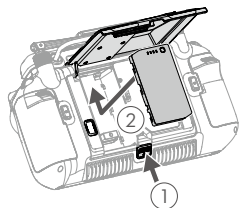
- b. **遥控器内置电池激活 / 充电**：使用双头 USB-C 数据线连接遥控器 USB-C 接口至电池箱的 USB-C 接口，电量指示灯开始闪烁表示内置电池已激活，随即开始充电。
- c. **TB65 智能飞行电池或 WB37 智能电池充电**：插入电池至电池箱相应接口进行充电。为 TB65 电池充电时，请根据实际需求将充电模式切换开关拨至存储、待命或标准模式。参考 BS65 电池箱内贴纸说明或《BS65 电池箱使用说明》了解详情。



## 2. 准备遥控器

### 安装 WB37 电池

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

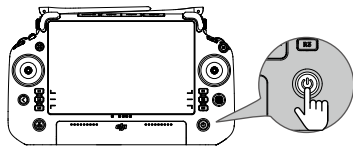


### 检查电量

关机时短按一次电源按键可查看内置电池电量。

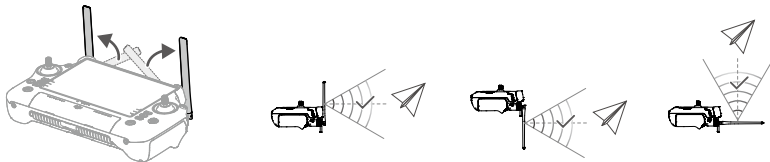
### 开 / 关机

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



### 调整天线

展开遥控器天线并调整到合适位置，不同的天线位置接收到的信号强度不同。



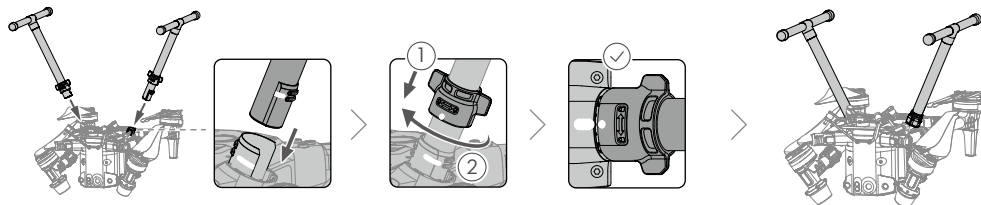
- 遥控器内置电池未充电激活时将无法开机。安装 WB37 电池后也可激活遥控器内置内池。
- 遥控器已预装无线上网卡及 SIM 卡，开启电源后可直接联网及使用网络 RTK。



### 3. 准备飞行器

#### 安装起落架

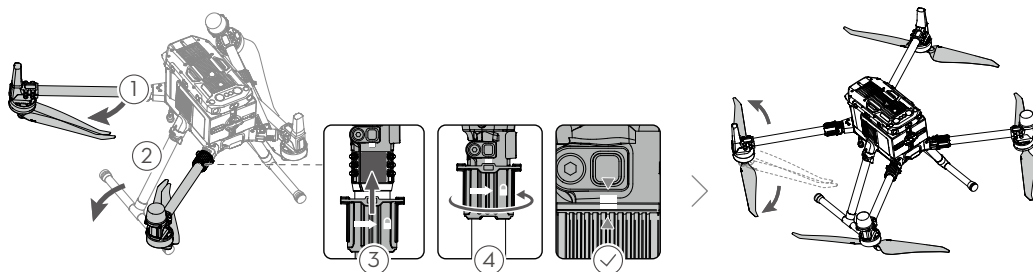
匹配起落架和机身底部两侧安装位置的红色标记后嵌入到底，滑动锁扣到底并旋转锁紧，此时红色标记应对齐。



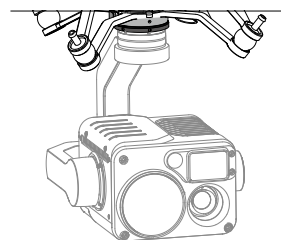
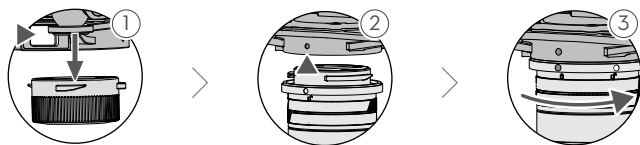
#### 展开飞行器

a. 按先后顺序分别展开两侧前、后机臂。

b. 锁紧机臂并展开桨叶。

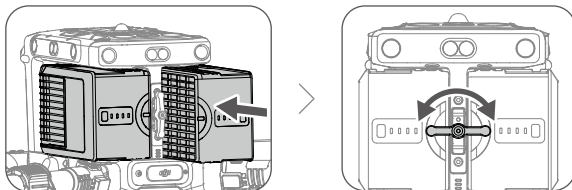


#### 安装云台相机



## 安装智能飞行电池

如图所示装入两块 TB65 电池并锁紧。



检查电量：短按一次电池电量按键。

开启电源：短按一次飞行器电源按键，在 3 秒内长按可开启 / 关闭电源。

## 4. 飞行

开启遥控器及飞行器电源后，在遥控器屏幕点击进入 DJI PILOT™ 2。



- 全新的飞行器需使用 DJI Pilot 2 激活，请根据界面提示操作。激活时请确保遥控器已接入互联网。
- 遥控器出厂时已与飞行器对频，其它需要对频的情况，请参考 DJI Pilot 2 界面指引操作。
- 起飞前务必完成飞行前检查。

### 飞行前检查

- a. 确保遥控器、飞行器电池电量充足，且飞行器电池安装到位并锁紧。
- b. 确保螺旋桨安装紧固、无破损变形，电机和螺旋桨干净无异物，螺旋桨和机臂完全展开，且机臂套筒旋紧。
- c. 确保视觉系统、FPV 摄像头的镜头以及红外传感器、补光灯的镜片均无异物、脏污或指纹等，且不受任何遮挡。
- d. 确保遥控器天线已展开。
- e. 将飞行器放置于户外平整开阔地带，确保周边无障碍物、建筑物、树木等，飞手距离飞行器 5 米并面朝机尾。
- f. 进入 DJI Pilot 2 App 飞行界面，根据“飞前检查”列表对飞行器相关参数进行检查。
- g. 若多架飞行器同时作业，请划分空域飞行，避免空中相撞，引发严重安全事故。

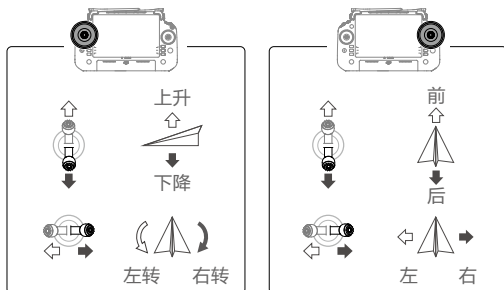


## 手动起飞 / 降落



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

## 摇杆模式



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

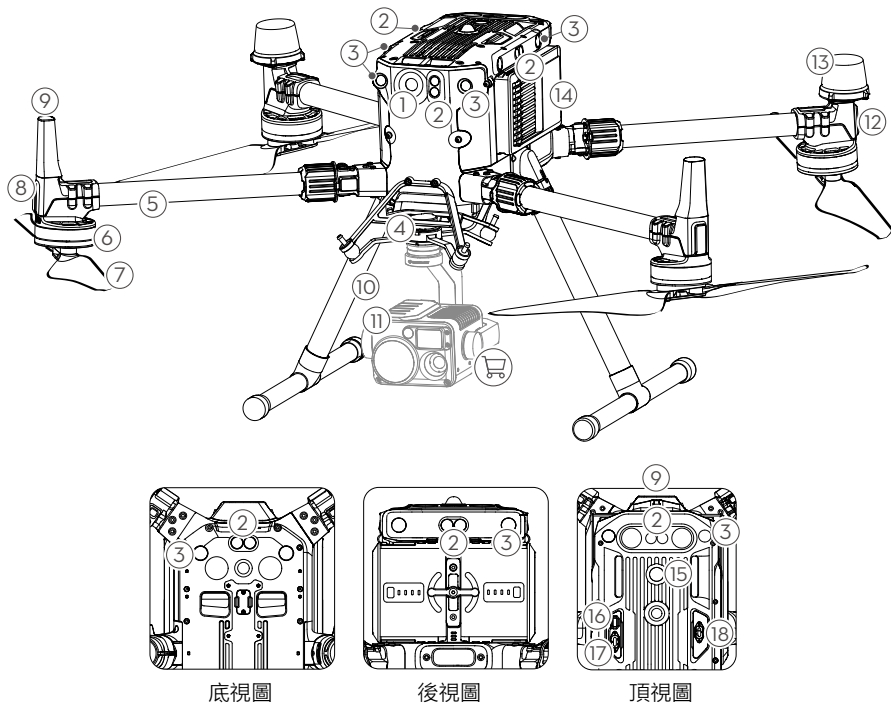
## 规格参数

| 飞行器（型号：M350 RTK）               |                                                                                            |
|--------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------|
| 最大起飞重量                         | 9.2 kg                                                                                     |
| 最长飞行时间                         | 55 分钟（无风环境 29 km/h 匀速飞行）                                                                   |
| 工作环境温度                         | -20℃ 至 50℃                                                                                 |
| 工作频率                           | 2.4000-2.4835 GHz; 5.725-5.850 GHz                                                         |
| 发射功率（EIRP）                     | 2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC)<br>5.8 GHz: <33 dBm (FCC/SRRC), <14 dBm (CE) |
| GNSS                           | GPS+GLONASS+BeiDou+Galileo                                                                 |
| 智能飞行电池（型号：TB65-5880mAh-44.76V） |                                                                                            |
| 容量                             | 5880 mAh                                                                                   |
| 电池类型                           | Li-ion                                                                                     |
| 能量                             | 263.2 Wh                                                                                   |
| 充电环境温度                         | 5℃ 至 40℃                                                                                   |
| 遥控器（型号：RM700B）                 |                                                                                            |
| 内置电池                           | Li-ion (6500 mAh@7.2 V)                                                                    |
| O3 图传行业版                       |                                                                                            |
| 工作频率                           | 2.4000-2.4835 GHz; 5.725-5.850 GHz                                                         |

| 发射功率（EIRP） | 2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC)<br>5.8 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <23 dBm (SRRC)                                       |
|------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Wi-Fi      |                                                                                                                                             |
| 协议         | Wi-Fi 6                                                                                                                                     |
| 工作频率       | 2.4000-2.4835 GHz; 5.150-5.250 GHz; 5.725-5.850 GHz                                                                                         |
| 发射功率（EIRP） | 2.4 GHz: <26 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC)<br>5.1 GHz: <26 dBm (FCC), <23 dBm (CE/SRRC/MIC)<br>5.8 GHz: <26 dBm (FCC/SRRC), <14 dBm (CE) |
| 蓝牙         |                                                                                                                                             |
| 协议         | 蓝牙 5.1                                                                                                                                      |
| 工作频率       | 2.4000-2.4835 GHz                                                                                                                           |
| 发射功率（EIRP） | <10 dBm                                                                                                                                     |

## 認識航拍機

MATRICE™ 350 RTK (以下簡稱「M350 RTK」) 整合 DJI™先進的飛控系統、六向視覺系統、六向紅外線感測系統和夜視 FPV 攝影機，與全向避障雷達相容，適用多款 DGC 2.0 接口的雲台相機，最多同時支援三個獨立雲台，並配備多個 SDK 擴充連接埠。搭配 DJI ZENMUSE™ L1/P1 可實現高精度測繪，搭配 DJI Zenmuse H20 系列則可實現精準複拍和打點定位等智慧功能。



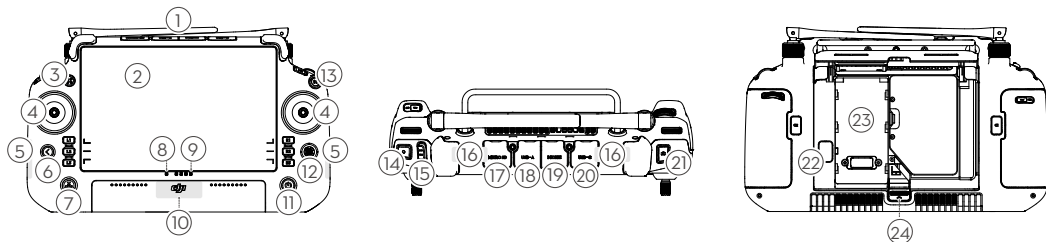
- |                 |              |                |
|-----------------|--------------|----------------|
| 1. FPV 攝影機      | 7. 螺旋槳       | 13. GNSS 天線    |
| 2. 紅外線感知系統      | 8. 機頭指示燈     | 14. 智能飛行電池     |
| 3. 視覺系統         | 9. 影像傳輸天線    | 15. 電源按鈕 / 指示燈 |
| 4. 雲台接口 DGC 2.0 | 10. 起落架      | 16. 調參連接埠      |
| 5. 機臂           | 11. 雲台相機     | 17. E-Port 連接埠 |
| 6. 馬達           | 12. 航拍機狀態指示燈 | 18. 負載連接埠      |



## 認識遙控器

DJI RC Plus 智能遙控器（以下簡稱「遙控器」）採用 O3 影像傳輸行業版技術，可穩定傳輸高解析流暢畫面，機身功能按鍵可便捷地完成航拍機飛行作業及相機操作。

遙控器集結 7.02 英寸解析度 1920 × 1200 高亮度觸控螢幕，採用 Android 系統，具備衛星定位、Wi-Fi 和藍牙等功能。內建電池最長運作時間約為 3 小時 18 分鐘；加裝外接 WB37 智能電池，運作時間可提升至約 6 小時。

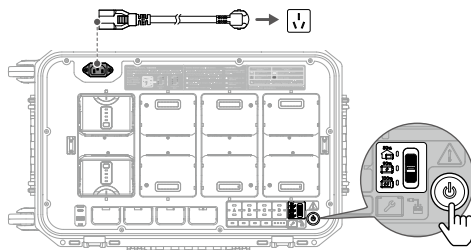


- |                |                |                 |
|----------------|----------------|-----------------|
| 1. 外接天線        | 9. 電量指示燈       | 17. microSD 卡插槽 |
| 2. 觸控螢幕        | 10. 內建 GNSS 天線 | 18. USB-A 連接埠   |
| 3. 飛行控制權限按鍵    | 11. 電源按鍵       | 19. HDMI 連接埠    |
| 4. 搖桿          | 12. 五維按鍵       | 20. USB-C 連接埠   |
| 5. 內建 Wi-Fi 天線 | 13. 急停按鍵       | 21. 對焦 / 拍照按鍵   |
| 6. 返回按鍵/系統功能按鍵 | 14. 錄影按鈕       | 22. 電池解鎖按鍵      |
| 7. 智慧返航按鍵      | 15. 飛行檔位切換開關   | 23. 電池匣         |
| 8. 狀態指示燈       | 16. 內建天線       | 24. 後蓋開啟按鍵      |

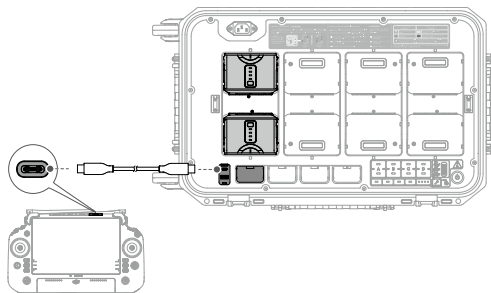
## 使用 M350 RTK

### 1. 充電

- 開啟 BS65 電池箱：**使用 AC 電源線將 BS65 電池箱的電源連接埠連接至交流電源，短按一次電源按鍵開啟電池箱。



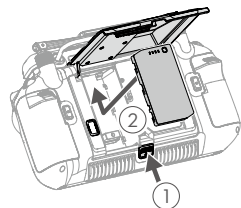
- b. **遙控器內建電池啟動/充電：**使用雙頭 USB-C 傳輸線將遙控器 USB-C 連接埠連接至電池箱的 USB-C 連接埠，電量指示燈開始閃爍即表示內建電池已啟動，將隨即開始充電。
- c. **替 TB65 智能飛行電池或 WB37 智能電池充電：**將電池插入至電池箱的相應連接埠進行充電。替 TB65 電池充電時，請依據實際需求將充電模式切換開關撥至儲存、待命或標準模式。請參閱 BS65 電池箱內貼紙的說明或《BS65 電池箱使用說明》以瞭解詳情。



## 2. 準備遙控器

### 安裝 WB37 電池

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

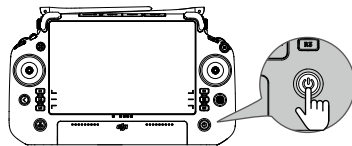


### 檢查電量

開機時，短按一次電源按鈕可查看內建電池電量。

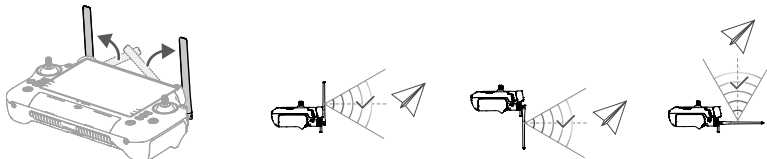
### 開機/關機

短按一次再長按電源按鈕可開啟/關閉遙控器。首次開啟遙控器時，須依據介面提示啟動遙控器。



### 調整天線

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



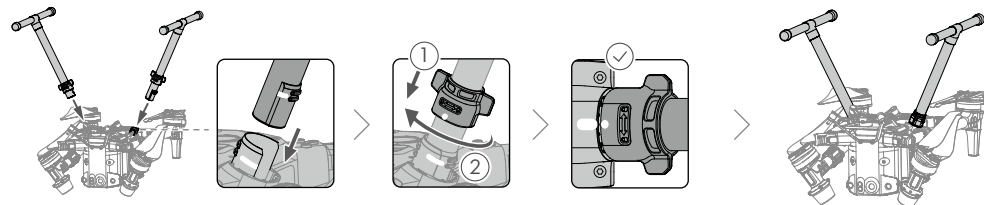
- 遙控器內建電池未充電啟動時將無法開機。安裝 WB37 電池後亦可啟動遙控器內建電池。



### 3. 準備航拍機

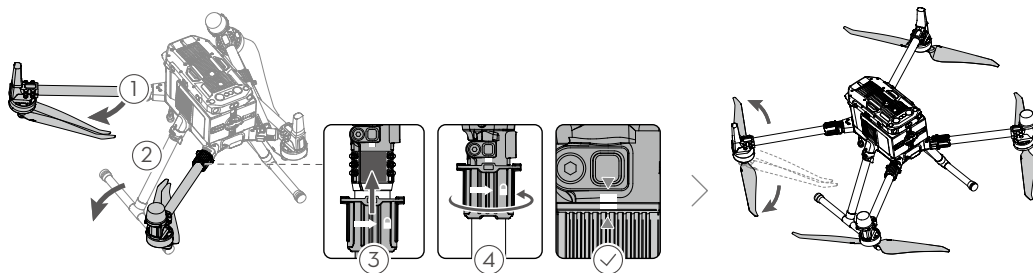
#### 安裝起落架

對準起落架和機身底部兩側安裝位置的紅色標記後嵌入到底，將鎖扣滑動到底並旋轉鎖緊，此時紅色標記應對齊。

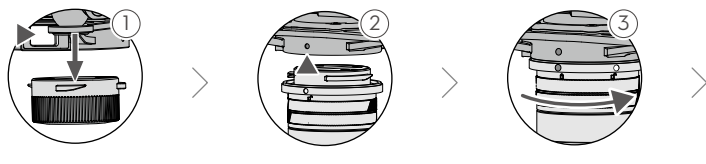


#### 展開航拍機

- 依照先後順序分別展開兩側的前、後機臂。
- 鎖緊機臂並展開槳葉。

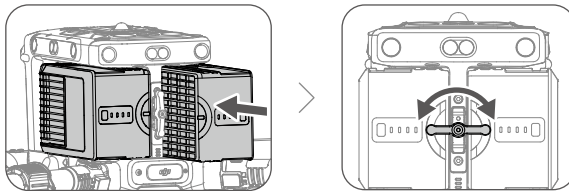


#### 安裝雲台相機



## 安裝智能飛行電池

如圖所示，裝入兩顆 TB65 電池並鎖緊。



檢查電量：短按一次電池電量按鈕。

開啟電源：短按一次航拍機電源按鈕，在 3 秒內長按可開啟/關閉電源。

## 4. 飛行

開啟遙控器及航拍機電源後，在遙控器螢幕點擊進入 DJI PILOT™ 2。



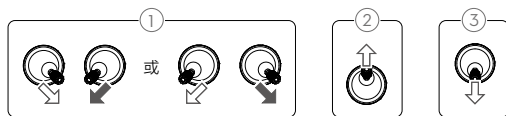
- 全新的航拍機須使用 DJI Pilot 2 啟動，請依據介面提示進行操作。啟動時，請確保遙控器已連線至網路。
- 遙控器出廠時已與航拍機配對，其他需要配對的情況，請參閱 DJI Pilot 2 介面指引進行操作。
- 起飛前務必完成飛行前檢查。

### 飛行前檢查

- 確保遙控器、航拍機電池電量充足，且航拍機電池已安裝到位並鎖緊。
- 確保螺旋槳安裝緊固、無破損變形，馬達和螺旋槳乾淨無異物，螺旋槳和機臂完全展開，且機臂套筒已轉緊。
- 確保視覺系統、FPV 攝影機的鏡頭以及紅外線感測器、補光燈的鏡片均無異物、髒汙或指紋等，且未受任何遮擋。
- 確保遙控器天線已展開。
- 將航拍機放置於戶外平整開闊地帶，確保周邊無障礙物、建築物、樹木等，操作者距離航拍機 5 公尺並面朝機尾。
- 進入 DJI Pilot 2 應用程式飛行介面，根據「飛前檢查」列表對航拍機相關參數進行檢查。
- 若多架航拍機同時作業，請劃分空域飛行，避免在空中相撞，引發嚴重安全事故。



## 手動起飛 / 降落

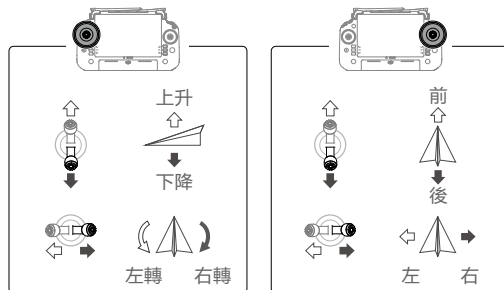


- ① 啟動 / 停止馬達：執行綜合控制桿指令並保持 2 秒。
- ② 起飛：緩慢向上推動油門桿（美國手為左搖桿），讓航拍機起飛。
- ③ 降落：向下拉動油門桿（美國手為左搖桿）至航拍機落地，保持在最低位置直到馬達停止。

## 規格參數

| 航拍機（型號：M350 RTK）               |                                                                                            |
|--------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------|
| 最大起飛重量                         | 9.2 kg                                                                                     |
| 最長飛行時間                         | 55 分鐘（無風環境 29 km/h 等速飛行）                                                                   |
| 運作環境溫度                         | -20℃ 至 50℃                                                                                 |
| 運作頻率                           | 2.4000-2.4835 GHz; 5.725-5.850 GHz                                                         |
| 發射功率（EIRP）                     | 2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC)<br>5.8 GHz: <33 dBm (FCC/SRRC), <14 dBm (CE) |
| GNSS                           | GPS+GLONASS+BeiDou+Galileo                                                                 |
| 智能飛行電池（型號：TB65-5880mAh-44.76V） |                                                                                            |
| 容量                             | 5880 mAh                                                                                   |
| 電池類型                           | Li-ion                                                                                     |
| 能量                             | 263.2 Wh                                                                                   |
| 充電環境溫度                         | 5℃ 至 40℃                                                                                   |
| 遙控器（型號：RM700B）                 |                                                                                            |
| 內建電池                           | Li-ion (6500 mAh@7.2 V)                                                                    |
| O3 影像傳輸行業版                     |                                                                                            |
| 運作頻率                           | 2.4000-2.4835 GHz; 5.725-5.850 GHz                                                         |

## 搖桿模式

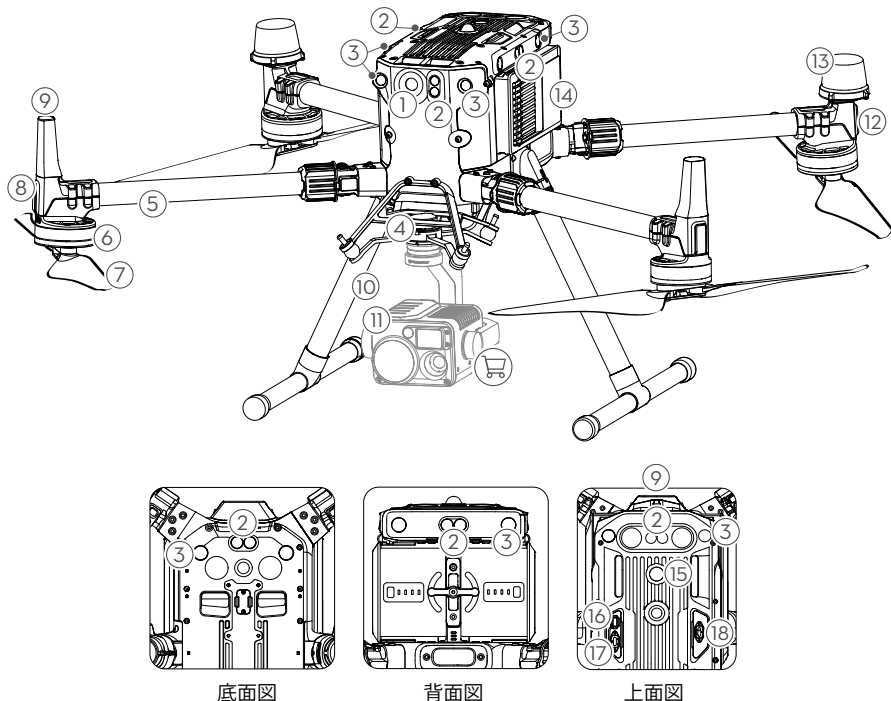


遙控器出廠預設搖桿模式為「美國手」。飛行過程中，可使用左搖桿控制飛行高度與方向，右搖桿控制空拍機的前進、後退以及左右飛行方向。

| 發射功率（EIRP） | 2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC)<br>5.8 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <23 dBm (SRRC)                                       |
|------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Wi-Fi      |                                                                                                                                             |
| 協議         | Wi-Fi 6                                                                                                                                     |
| 運作頻率       | 2.4000-2.4835 GHz; 5.150-5.250 GHz; 5.725-5.850 GHz                                                                                         |
| 發射功率（EIRP） | 2.4 GHz: <26 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC)<br>5.1 GHz: <26 dBm (FCC), <23 dBm (CE/SRRC/MIC)<br>5.8 GHz: <26 dBm (FCC/SRRC), <14 dBm (CE) |
| 藍牙         |                                                                                                                                             |
| 協議         | 藍牙 5.1                                                                                                                                      |
| 運作頻率       | 2.4000-2.4835 GHz                                                                                                                           |
| 發射功率（EIRP） | <10 dBm                                                                                                                                     |

# 機体

DJI™ MATRICE™ 350 RTK (M350 RTK)は、高度なフライトコントローラーシステム、6方向検知&測位システム、ナイトビジョンFPVカメラを備えた強力な産業用機体プラットフォームです。M350 RTKはDJI CSMレーダーに対応し、DJI ジンバルコネクター 2.0 (DGC2.0)と互換性があり、最大3つの独立したジンバルを搭載でき、複数のSDK拡張ポートも備えています。DJI ZENMUSE™ L1/P1と併用すると、高精度測量とマッピングが利用可能です。DJI Zenmuse H20シリーズを使用すると、AIスポット確認とピンポイント機能を使用できます。

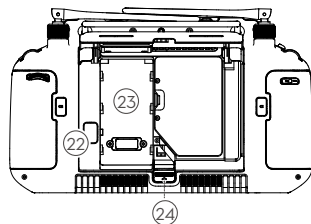
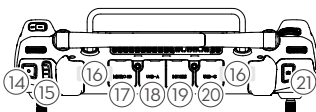
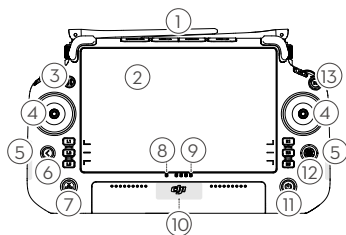


- |                                |                        |                           |
|--------------------------------|------------------------|---------------------------|
| 1. FPVカメラ                      | 8. フロントLED             | 14. インテリジェント フライ<br>バッテリー |
| 2. 赤外線検知システム                   | 9. 伝送アンテナ              | 15. 電源ボタン/インジケー<br>ター     |
| 3. ビジョンシステム                    | 10. ランディングギア           | 16. 補助ポート                 |
| 4. DJI ジンバルコネクター v2.0 (DGC2.0) | 11. ジンバルカメラ            | 17. E-Port                |
| 5. フレームアーム                     | 12. 機体ステータスインジケー<br>ター | 18. ペイロードポート              |
| 6. モーター                        |                        |                           |
| 7. プロペラ                        | 13. GNSSアンテナ           |                           |

## 送信機

DJI RC Plus送信機は、DJI独自の OCUSYNC™ 映像伝送技術の最新版O3 Enterpriseを搭載し、機体カメラから伝送されたライブHDビューをタッチ画面上で表示できます。送信機には、さまざまな機能ボタンとカスタムボタンが搭載されており、機体の制御やカメラの操作を簡単に行うことができます。

高輝度7.02インチ内蔵スクリーンは、1920×1200ピクセルの解像度を誇ります。本製品のAndroid OSにはGNSS、Wi-Fi、Bluetoothなどの様々な機能が搭載されています。送信機の最大動作時間は内部バッテリー使用時は3時間18分で、外部WB37 インテリジェントバッテリーと組み合わせて使用した時は最大6時間となります。

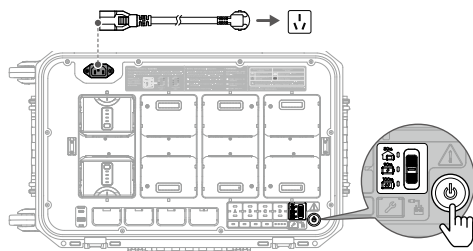


- |                    |                 |                    |
|--------------------|-----------------|--------------------|
| 1. 外部アンテナ          | 9. バッテリー残量LED   | 17. microSDカードスロット |
| 2. タッチ画面           | 10. 内部GNSSアンテナ  | 18. USB-Aポート       |
| 3. 機体オアソリティボタン     | 11. 電源ボタン       | 19. HDMIポート        |
| 4. 操作スティック         | 12. 5Dボタン       | 20. USB-Cポート       |
| 5. 内部Wi-Fiアンテナ     | 13. 飛行一時停止ボタン   | 21. フォーカス/シャッターボタン |
| 6. 戻る/機能ボタン        | 14. 録画ボタン       | 22. バッテリー取り外しボタン   |
| 7. RTH (ホーム帰還) ボタン | 15. フライトモードスイッチ | 23. バッテリー収納部       |
| 8. ステータスLED        | 16. 内部アンテナ      | 24. 背面カバー取り外しボタン   |

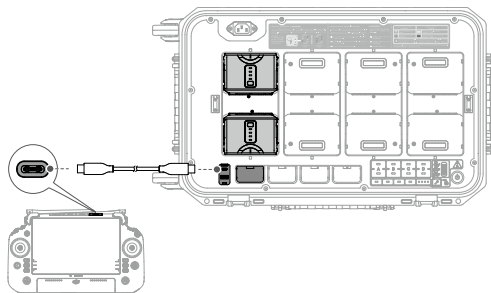
## M350 RTKの使用

### 1. バッテリーの充電

- BS65 インテリジェント バッテリーステーションの電源を入れる：AC電源ケーブルでバッテリーステーションを電源コンセントに接続し、電源ボタンを1回押してバッテリーステーションの電源を入れます。
- 送信機をアクティベーションして充電する：USB-C - USB-Cケーブルでバッテリーステーションと送信機のUSB-Cポートを接続します。内蔵バッテリーがアクティベーションされて充電が開始すると、バッテリー残量LEDは点滅し始めます。



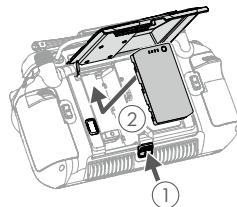
- c. TB65 インテリジェント フライトバッテリーと WB37 インテリジェント バッテリーを充電する：  
バッテリーをバッテリーポートに挿入し、充電を開始します。TB65 バッテリーは、必要に応じて、充電モードを保管モード／飛行準備モード／標準モードに設定してください。詳細について、バッテリーステーションまたはBS65 インテリジェント バッテリーステーションのユーザーガイドを参照してください。



## 2. 送信機の準備

### WB37インテリジェントバッテリーの取り付け

背面カバー取り外しボタンを押して、背面カバーを開けます ①。  
WB37バッテリーをバッテリー収納部に挿入し、カチッと音がして定位置に収まるまで前方に押し込みます ②。WB37バッテリーを取り外すには、バッテリー取り外しボタンを長押しします。

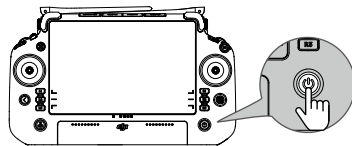


### バッテリー残量の確認

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

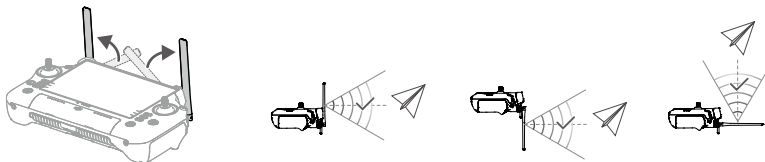
### 電源のオン / オフ

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



### アンテナの調整

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

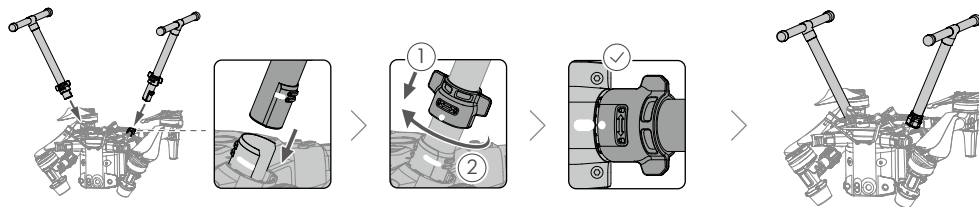


• 内部バッテリーをアクティベーションする前は、送信機の電源をオンにすることはできません。送信機の内部バッテリーは、WB37 バッテリーの取り付け後でもアクティベーションできます。

### 3. 機体の準備

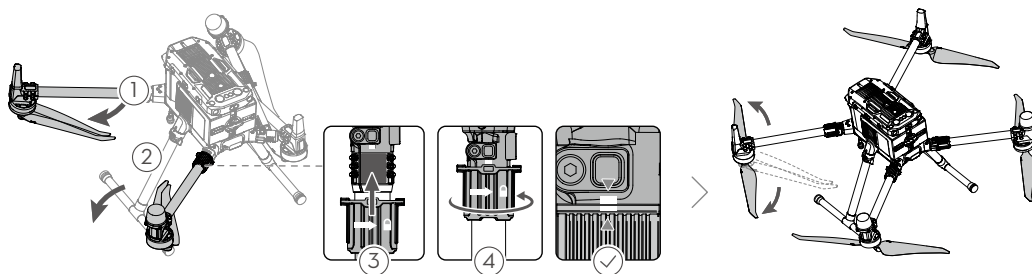
#### ランディングギアの取り付け

ランディングギアの赤いマークを取り付け位置に合わせてからランディングギアを挿入し、ギアロックをランディングギアの端までスライドさせ、次に位置決めマークと赤いマークが整合するまで回転させます。

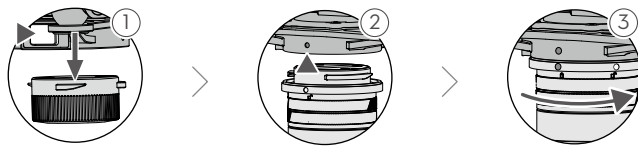


#### 機体の展開

- 前方フレームアームを展開し、次に後方フレームアームを展開します。
- フレームアームをロックし、プロペラを展開します。

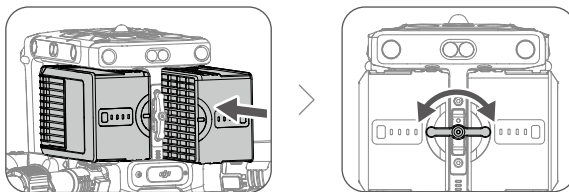


#### ジンバルカメラの取り付け



## インテリジェント フライトバッテリーの取り付け

バッテリー（1組）を挿入し、バッテリー取り外しトグルをロックします。



バッテリー残量の確認：バッテリー残量ボタンを1回押します。

電源のオン／オフ：電源ボタンを1回押してから長押しし、機体の電源をオン／オフします。

## 4. 飛行

送信機と機体の電源を入れて、DJI PILOT™ 2を起動します。

- ⚠️ • 初めて使用する前に、DJI Pilot 2を使用して機体をアクティベーションしてください。画面に表示される指示に従って、アクティベーションしてください。インターネット接続が必要です。
- 送信機をコンボの一部として購入した場合は、送信機はすでに機体にリンクされています。リンクされていない場合は、画面上の説明に従って、アクティベーションした後送信機と機体をリンクさせてください。
- 離陸の前に、必ずフライト前チェックリストを完了してください。

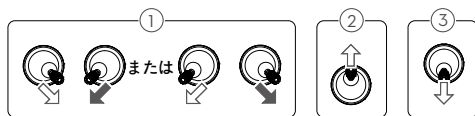
### フライト前チェックリスト

- a. 送信機と機体のバッテリーが完全に充電され、TB65 バッテリーがしっかりと取り付けられ、バッテリー取り外しトグルがロックされていることを確認します。
- b. プロペラがしっかりと取り付けられ、損傷や変形がなく、モーターとプロペラおよびその周辺に異物が存在せず、プロペラブレードとアームが展開され、フレームアームがロックされていることを確認します。
- c. ビジョンシステム、カメラ、赤外線センサーのガラス、補助ライトがきれいで、ほこりなどの遮るものが何もないことを確認します。
- d. 送信機のアンテナが適切な位置に調整されていることを確認します。
- e. 機体を開けた平らな地面に置きます。障害物、建物、森林が周辺に存在しないことを確認し、機体が操縦者から5 m離れていることを確認します。機体の後方が操縦者のほうに向くように置いてください。
- f. 飛行安全性の確保のため、DJI Pilot 2のカメラビューに入り、飛行前のチェック上のパラメーターを確認します。
- g. 空中衝突を避けるため、複数の機体を同時に操作する場合は、飛行空域を分けてください。



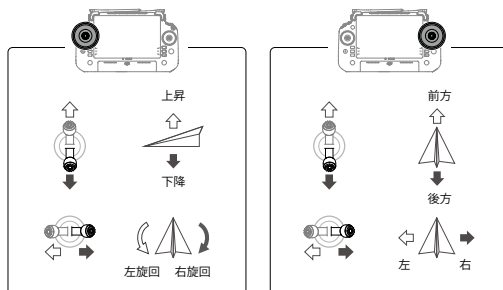


## 手動離陸／着陸



- ① モーターの始動／停止：コンビネーションスティック コマンド (CSC) を実行し、2秒間長押しします。
- ② 離陸：左の操作スティック（モード2）をゆっくりと上に倒して離陸させます。
- ③ 着陸：左の操作スティック（モード2）をゆっくりと下に倒して、機体を着陸させます。3秒間そのまま保持すると、モーターが停止します。

## 操作スティックモード



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

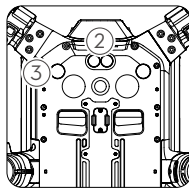
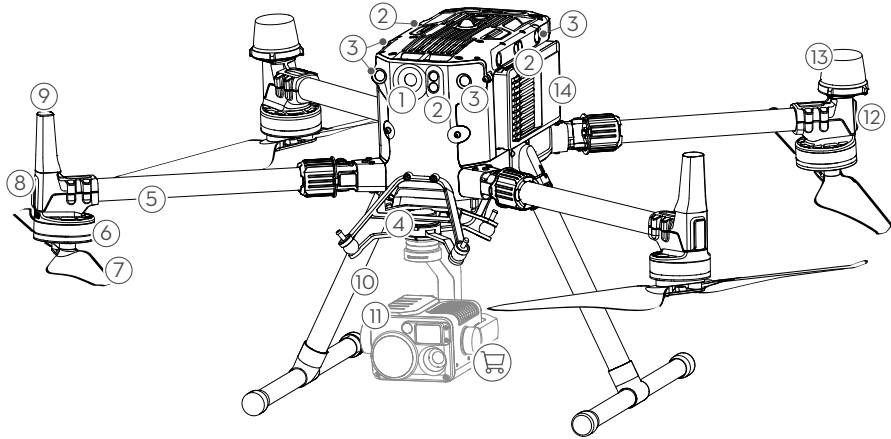
## 仕様

|                                             |                                                                                            |
|---------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------|
| 機体（モデル：M350 RTK）                            |                                                                                            |
| 最大離陸重量                                      | 9.2 kg                                                                                     |
| 最大飛行時間                                      | 約55分（無風で29 km/hの速度で飛行時に測定）                                                                 |
| 動作環境温度                                      | -20℃～50℃                                                                                   |
| 動作周波数                                       | 2.4000～2.4835 GHz、5.725～5.850 GHz                                                          |
| 伝送電力（EIRP）                                  | 2.4 GHz：<33 dBm (FCC)、<20 dBm (CE/SRRC/MIC（日本））<br>5.8 GHz：<33 dBm (FCC/SRRC)、<14 dBm (CE) |
| GNSS                                        | GPS+GLONASS+BeiDou+Galileo                                                                 |
| インテリジェント フライトバッテリー（モデル：TB65-5880mAh-44.76V） |                                                                                            |
| 容量                                          | 5880 mAh                                                                                   |
| バッテリータイプ                                    | Li-ion                                                                                     |
| 電力量                                         | 263.2 Wh                                                                                   |
| 充電温度                                        | 5℃～40℃                                                                                     |
| 送信機（モデル：RM700B）                             |                                                                                            |
| 内部バッテリー                                     | Li-ion (6500 mAh @ 7.2 V)                                                                  |

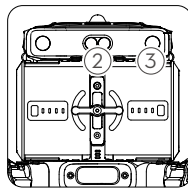
|               |                                                                                                                                               |
|---------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| O3 Enterprise |                                                                                                                                               |
| 動作周波数         | 2.4000～2.4835 GHz、5.725～5.850 GHz                                                                                                             |
| 伝送電力（EIRP）    | 2.4 GHz：<33 dBm (FCC)、<20 dBm (CE/SRRC/MIC（日本））<br>5.8 GHz：<33 dBm (FCC)、<14 dBm (CE)、<23 dBm (SRRC)                                          |
| Wi-Fi         |                                                                                                                                               |
| プロトコル         | Wi-Fi 6                                                                                                                                       |
| 動作周波数         | 2.4000～2.4835 GHz、5.150～5.250 GHz、5.725～5.850 GHz                                                                                             |
| 伝送電力（EIRP）    | 2.4 GHz：<26 dBm (FCC)、<20 dBm (CE/SRRC/MIC（日本））<br>5.1 GHz：<26 dBm (FCC)、<23 dBm (CE/SRRC/MIC（日本））<br>5.8 GHz：<26 dBm (FCC/SRRC)、<14 dBm (CE) |
| Bluetooth     |                                                                                                                                               |
| プロトコル         | Bluetooth 5.1                                                                                                                                 |
| 動作周波数         | 2.4000～2.4835 GHz                                                                                                                             |
| 伝送電力（EIRP）    | < 10 dBm                                                                                                                                      |

## 기체

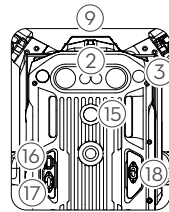
DJI™ MATRICE™ 350 RTK(M350 RTK)는 첨단 비행 컨트롤러 시스템, 6방향 감지 및 포지셔닝 시스템, 나이트 뷰 FPV 카메라를 갖춘 강력한 산업용 기체 플랫폼입니다. M350 RTK는 DJI CSM 레이더를 지원하며 DJI DGC2.0 커넥터 짐벌, 최대 3개의 독립 짐벌 및 여러 SDK 확장 포트와 호환됩니다. DJI ZENMUSE™ L1/P1과 함께 사용하면 높은 정확도의 측량 및 매핑이 가능합니다. AI 현장 확인 및 핀포인트는 DJI Zenmuse H20 시리즈와 함께 사용할 수 있습니다.



저면도



배면도



평면도

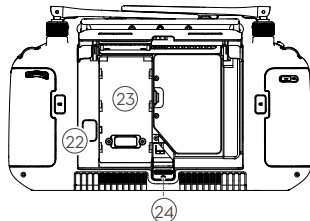
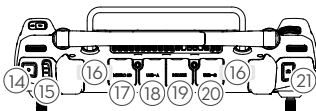
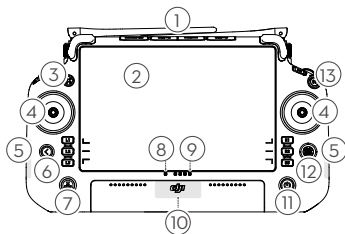
- |                             |               |                     |
|-----------------------------|---------------|---------------------|
| 1. FPV 카메라                  | 7. 프로펠러       | 13. GNSS 안테나        |
| 2. 적외선 감지 시스템               | 8. 전방 LED     | 14. 인텔리전트 플라이이트 배터리 |
| 3. 비전 시스템                   | 9. 전송 안테나     | 15. 전원 버튼/표시등       |
| 4. DJI 짐벌 커넥터 v2.0 (DGC2.0) | 10. 랜딩 기어     | 16. 보조 포트           |
| 5. 프레임 암                    | 11. 짐벌 카메라    | 17. E 포트            |
| 6. 모터                       | 12. 기체 상태 표시등 | 18. 페이로드 포트         |



## 조종기

DJI RC Plus 조종기는 DJI의 대표적인 OCUSYNC™ 이미지 전송 기술의 최신 버전인 O3 Enterprise를 탑재했으며, 기체 카메라로부터 라이브 HD 뷰를 전송하여 터치스크린에 표시할 수 있습니다. 조종기에는 기체를 쉽게 제어하고 카메라를 조작할 수 있는 사용자 설정 버튼을 포함한 다양한 기능 버튼을 탑재했습니다.

7.02인치 내장 고휘도 스크린은 1920×1200 픽셀의 해상도를 자랑합니다. Android 운영 체제에는 GNSS, Wi-Fi 및 블루투스 와 같은 다양한 기능이 제공됩니다. 조종기는 내장 배터리로 3시간 18분의 최대 작동 시간을 제공하며, 외장 WB37 인텔리전트 배터리와 사용할 경우 6시간의 최대 작동 시간을 제공합니다.



1. 외장 안테나
2. 터치스크린
3. 기체 권한 버튼
4. 조종 스틱
5. 내장 Wi-Fi 안테나
6. 뒤로가기/기능 버튼
7. 리턴 투 홈(RTH) 버튼
8. 상태 LED

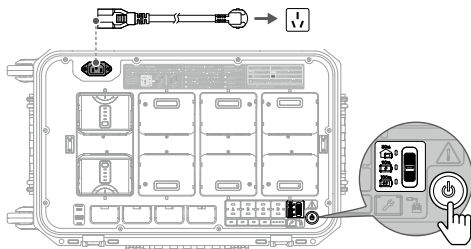
9. 배터리 잔량 LED
10. 내장 GNSS 안테나
11. 전원 버튼
12. 5D 버튼
13. 비행 일시 정지 버튼
14. 녹화 버튼
15. 비행 모드 전환 스위치
16. 내장 안테나

17. microSD 카드 슬롯
18. USB-A 포트
19. HDMI 포트
20. USB-C 포트
21. 초점/셔터 버튼
22. 배터리 분리 버튼
23. 배터리 함
24. 후면 커버 분리 버튼

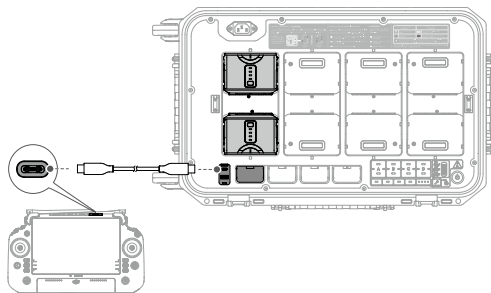
## M350 RTK 사용

### 1. 배터리 충전

- a. BS65 인텔리전트 배터리 스테이션 전원 켜기: AC 전원 케이블을 사용하여 배터리 스테이션을 전원 콘센트에 연결하고 전원 버튼을 한 번 눌러 배터리 스테이션을 켭니다.
- b. 조종기 활성화 및 충전: USB-C to USB-C 케이블을 사용하여 배터리 스테이션과 조종기의 USB-C 포트를 연결합니다. 배터리 잔량 LED가 깜박이기 시작하면서 내장 배터리가 활성화되고 충전이 시작되었음을 표시합니다.



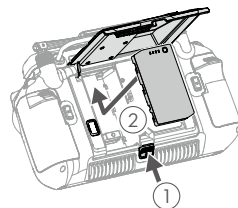
- c. **TB65 인텔리전트 플라이트 배터리 및 WB37 인텔리전트 배터리 충전:** 배터리를 배터리 포트에 삽입하여 충전을 시작합니다. TB65 배터리의 경우 충전 모드를 보관, 비행 대기 또는 표준으로 원하는 대로 설정합니다. 자세한 내용은 배터리 스테이션 또는 BS65 인텔리전트 배터리 스테이션 사용자 가이드의 지침을 참조하십시오.



## 2. 조종기 준비

### WB37 인텔리전트 배터리 장착하기

후면 커버 분리 버튼을 눌러 후면 커버를 엽니다 ①. WB37 배터리를 배터리함에 삽입하고 딸깍 소리를 내며 제자리에 고정될 때까지 앞으로 밀니다 ②. WB37 배터리를 분리하려면, 배터리 분리 버튼을 길게 누릅니다.

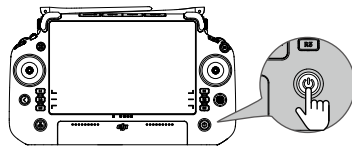


### 배터리 잔량 확인

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

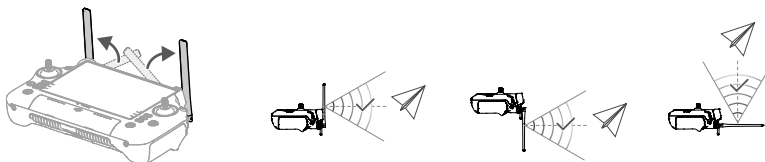
### 전원 켜기/끄기

한 번 누른 다음 다시 길게 누르면 조종기가 켜지거나 꺼집니다. 조종기는 처음 사용하기 전에 활성화해야 합니다. 화면의 안내에 따라 활성화합니다.



### 안테나 조정

안테나를 들어 올려서 조정합니다. 조종기의 신호 강도는 안테나 위치의 영향을 받습니다.

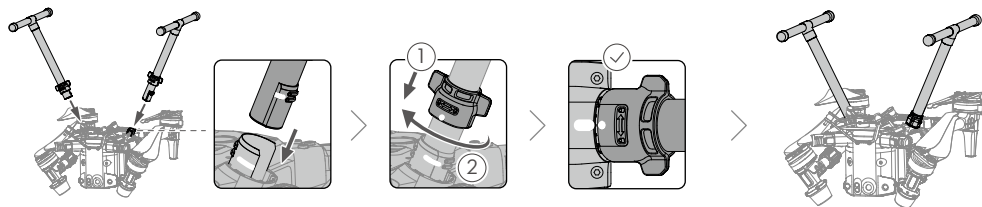


- 내장 배터리를 활성화하기 전에 조종기를 켤 수 없습니다. 조종기의 내장 배터리는 WB37 배터리를 장착한 후에도 활성화할 수 있습니다.

### 3. 기체 준비

#### 랜딩 기어 설치

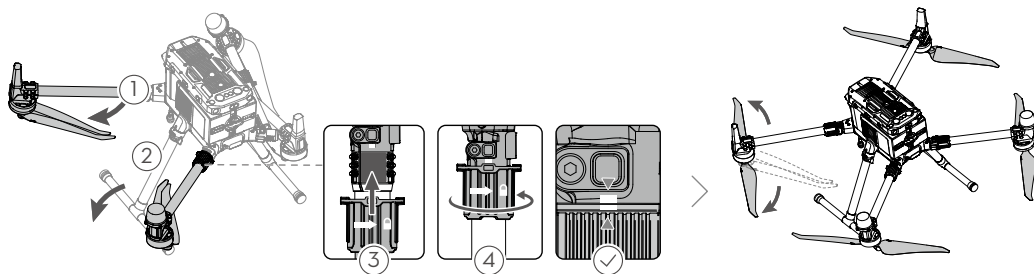
빨간색 표시와 장착 위치를 일치시킨 후 랜딩 기어를 삽입하고, 기어락을 랜딩 기어 끝까지 밀어 넣은 후 빨간색 표시와 정렬 표시가 일치할 때까지 돌립니다.



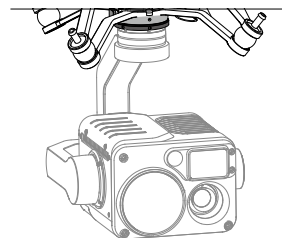
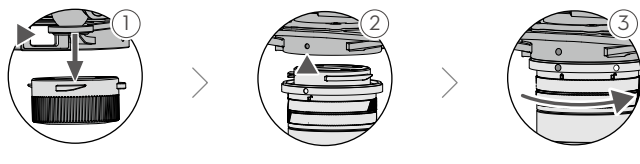
KR

#### 기체 펼치기

- 전면 프레임 암을 펼친 다음 후면 프레임 암을 펼칩니다.
- 프레임 암을 고정하고 프로펠러를 펼칩니다.

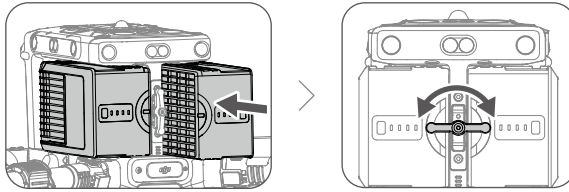


#### 짐벌 카메라 설치



## 인텔리전트 플라이트 배터리 설치

한 쌍의 배터리를 삽입하고 배터리 분리 토글을 잠급니다.



**배터리 잔량 확인:** 배터리 잔량 버튼을 한 번 누릅니다.

**전원 켜기/끄기:** 기체의 전원을 켜거나 끄려면 전원 버튼을 한 번 누른 다음 길게 누릅니다.

## 4. 비행

조종기와 기체의 전원을 켜 다음 DJI PILOT™ 2를 시작합니다.

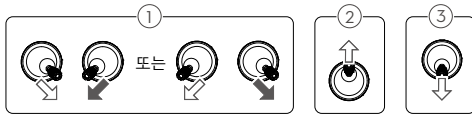
- ⚠ 기체를 처음 사용하는 경우, DJI Pilot 2에서 기체를 활성화하십시오. 화면의 지침에 따라 기체를 활성화합니다. 인터넷에 연결해야 합니다.
- 콤보의 일부로 함께 구매한 경우, 조종기가 기체에 이미 연동되어 있습니다. 그렇지 않으면, 활성화한 후에 화면의 지침에 따라 조종기와 기체를 연동하십시오.
- 이륙하기 전에 비행 전 체크리스트를 완료해야 합니다.

### 비행 전 체크리스트

- a. 조종기와 기체 배터리가 완전히 충전되었는지, TB65 배터리가 단단히 설치되었는지, 배터리 분리 토글이 잠겨 있는지 확인합니다.
- b. 프로펠러가 단단히 장착되었으며 손상되거나 변형되지 않았는지, 모터 또는 프로펠러 내부 또는 위에 이물질이 없는지, 프로펠러 블레이드와 암이 펼쳐져 있는지 그리고 프레임 암이 잠겨 있는지 확인합니다.
- c. 비전 시스템의 렌즈, 카메라, 적외선 센서 유리 및 보조 조명이 깨끗하고 어떤 식으로든 막히지 않았는지 확인합니다.
- d. 조종기 안테나가 올바른 위치에 조정되어 있는지 확인합니다.
- e. 기체를 평평하고 개방된 바닥에 놓습니다. 주변에 장애물, 건물 또는 나무가 없는지 확인하고 기체가 파일럿으로부터 5m 떨어져 있는지 확인하십시오. 파일럿은 기체의 뒤쪽에 위치해야 합니다.
- f. 비행 안전을 보장하기 위해 DJI Pilot 2의 카메라 뷰에 들어가 비행 전 점검의 매개변수를 확인합니다.
- g. 여러 기체가 동시에 작동하는 경우 공중에서 충돌을 피하기 위해 비행을 위한 공역을 분할합니다.

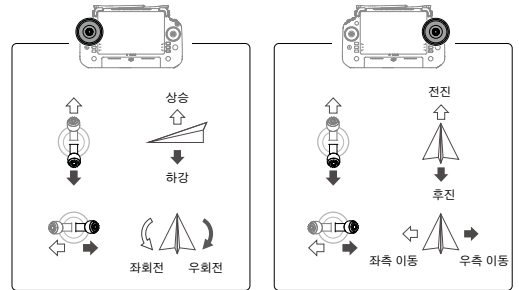


## 수동 이륙/착륙



- ① 모터 시작/정지: 스틱 조합 명령(CSC)을 수행하고 2초 동안 유지합니다.
- ② 이륙: 왼쪽 조종 스틱을 천천히 위로 밀어(모드 2) 이륙합니다.
- ③ 착륙: 기체가 착륙할 때까지 왼쪽 조종 스틱을 천천히 아래로 밀니다(모드 2). 3초 동안 누르고 있으면 모터가 정지합니다.

## 조종 스틱 모드



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

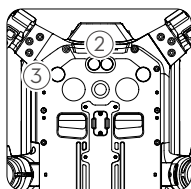
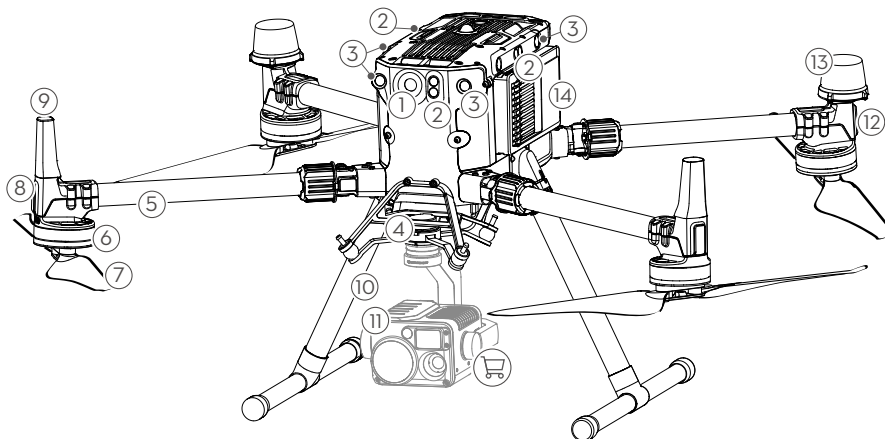
## 사양

|                                          |                                                                                            |
|------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------|
| 기체 (모델: M350 RTK)                        |                                                                                            |
| 최대 이륙 무게                                 | 9.2 kg                                                                                     |
| 최대 비행시간                                  | 55분 (무풍 환경에서 29km/h 속도를 유지하며 비행했을 때 측정된 값)                                                 |
| 작동 온도                                    | -20~50 °C                                                                                  |
| 작동 주파수                                   | 2.4000~2.4835 GHz, 5.725~5.850 GHz                                                         |
| 송신기 출력 (EIRP)                            | 2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC)<br>5.8 GHz: <33 dBm (FCC/SRRC), <14 dBm (CE) |
| GNSS                                     | GPS+GLONASS+BeiDou+Galileo                                                                 |
| 인텔리전트 플라이트 배터리 (모델: TB65-5880mAh-44.76V) |                                                                                            |
| 용량                                       | 5880 mAh                                                                                   |
| 배터리 유형                                   | Li-ion                                                                                     |
| 에너지                                      | 263.2 Wh                                                                                   |
| 충전 온도 범위                                 | 5~40 °C                                                                                    |
| 조종기 (모델: RM700B)                         |                                                                                            |
| 내장 배터리                                   | Li-ion (6500 mAh @ 7.2 V)                                                                  |

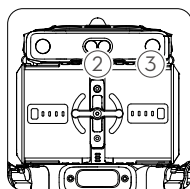
|               |                                                                                                                                             |
|---------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| O3 Enterprise |                                                                                                                                             |
| 작동 주파수        | 2.4000~2.4835 GHz, 5.725~5.850 GHz                                                                                                          |
| 송신기 출력 (EIRP) | 2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC)<br>5.8 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <23 dBm (SRRC)                                       |
| Wi-Fi         |                                                                                                                                             |
| 프로토콜          | Wi-Fi 6                                                                                                                                     |
| 작동 주파수        | 2.4000~2.4835 GHz, 5.150~5.250 GHz, 5.725~5.850 GHz                                                                                         |
| 송신기 출력 (EIRP) | 2.4 GHz: <26 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC)<br>5.1 GHz: <26 dBm (FCC), <23 dBm (CE/SRRC/MIC)<br>5.8 GHz: <26 dBm (FCC/SRRC), <14 dBm (CE) |
| 블루투스          |                                                                                                                                             |
| 프로토콜          | Bluetooth 5.1                                                                                                                               |
| 작동 주파수        | 2.4000~2.4835 GHz                                                                                                                           |
| 송신기 출력 (EIRP) | <10 dBm                                                                                                                                     |

# Fluggerät

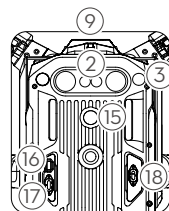
Die DJI™ MATRICE™ 350 RTK (M350 RTK) ist eine leistungsstarke Fluggeräte-Plattform mit einem erweiterten Flugregler, sechs omnidirektionalen Erkennungs- und Positionierungssystemen und einer Nachtsicht-FPV-Kamera. Die M350 RTK unterstützt den DJI CSM-Radar (Circular Scanning Millimeter-Wave-Radar), ist kompatibel mit DJI Gimbals mit DGC2.0 und kann mit bis zu drei unabhängigen Gimbals sowie mehreren SDK-Erweiterungsanschlüssen kombiniert werden. Eine hochpräzise Vermessung und Kartierung ist ebenfalls möglich, wenn sie mit der DJI ZENMUSE™ L1/P1 verwendet wird. KI-Stichprobe und PinPoint können mit der DJI Zenmuse H20 Serie verwendet werden.



Ansicht von unten



Ansicht von hinten



Ansicht von oben

- |                                        |                                |                                |
|----------------------------------------|--------------------------------|--------------------------------|
| 1. FPV-Kamera                          | 7. Propeller                   | 13. GNSS-Antennen              |
| 2. Infrarotsensoren                    | 8. Front-LEDs                  | 14. Intelligent Flight Battery |
| 3. Sichtsensoren                       | 9. Übertragungsantennen        | 15. Netztaste/Anzeige          |
| 4. DJI Gimbal-Verbindung v2.0 (DGC2.0) | 10. Landegestell               | 16. Assistant-Anschluss        |
| 5. Rahmenausleger                      | 11. Gimbal-Kamera              | 17. E-Port                     |
| 6. Motoren                             | 12. Status-LEDs des Fluggeräts | 18. Nutzlastanschluss          |

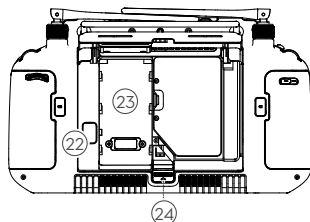
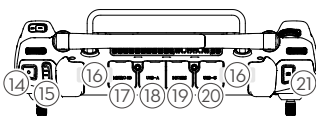
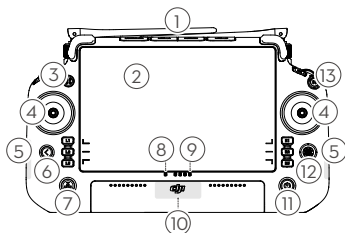




# Fernsteuerung

Die DJI RC Plus Fernsteuerung verfügt über O3 Enterprise, die aktuelle Version der OCUSYNC™ Bildübertragungstechnologie von DJI, und kann eine Live-Ansicht in HD von der Kamera des Fluggeräts aus zur Anzeige auf einem Touchscreen übertragen. Die Fernsteuerung verfügt über zahlreiche Funktionstasten sowie anpassbare Tasten, mit denen Sie das Fluggerät einfach steuern und die Kamera bedienen können.

Der integrierte, leuchtstarke 7,02-Zoll-Bildschirm verfügt über eine Auflösung von 1.920 × 1.200 Pixeln. Das Android-Betriebssystem bietet eine Vielzahl von Funktionen wie GNSS, Wi-Fi und Bluetooth. Die Fernsteuerung hat eine maximale Akkulaufzeit von 3 Stunden und 18 Minuten über den internen Akku und von bis zu 6 Stunden, wenn sie mit einer externen WB37 Intelligent Battery verwendet wird.

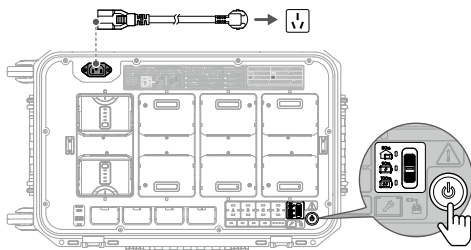


- |                               |                           |                                         |
|-------------------------------|---------------------------|-----------------------------------------|
| 1. Externe Antennen           | 9. Akkustand-LEDs         | 17. microSD-Kartensteckplatz            |
| 2. Touchscreen                | 10. Interne GNSS-Antennen | 18. USB-A-Anschluss                     |
| 3. „Aircraft Authority“-Taste | 11. Netztaste             | 19. HDMI-Anschluss                      |
| 4. Steuerknüppel              | 12. 5D-Taste              | 20. USB-C-Anschluss                     |
| 5. Interne Wi-Fi-Antennen     | 13. Pausetaste            | 21. Fokus-/Fototaste                    |
| 6. Zurück-/Funktionstaste     | 14. Aufnahmetaste         | 22. Akkuentriegelung                    |
| 7. Rückkehrtaste              | 15. Flugmodusschalter     | 23. Akkufach                            |
| 8. Status-LED                 | 16. Interne Antennen      | 24. Entriegelung der hinteren Abdeckung |

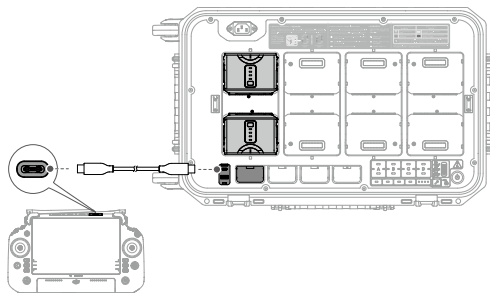
## Verwendung der M350 RTK

### 1. Laden der Akkus

- Die BS65 Akkuladestation einschalten:** schließen Sie die Akkuladestation mit einem Netzkabel an eine Steckdose an und drücken Sie die Netztaste.
- Aktivieren und Laden der Fernsteuerung:** verbinden Sie die Akkuladestation und die USB-C-Anschlüsse der Fernsteuerung mit einem „USB-C auf USB-C“-Kabel. Die Akkustand-LEDs beginnen zu blinken, um die Aktivierung des internen Akkus anzuzeigen und den Ladevorgang zu starten.



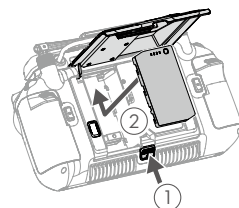
- c. **Laden der TB65 Intelligent Flight Batteries und der WB37 Intelligent Battery:** setzen Sie die Akkus in den Akkuschacht ein und beginnen Sie mit dem Aufladen. Stellen Sie den Lademodus der TB65 Akkus bei Bedarf auf Speichern, Flugbereitschaft oder Standard ein. Weitere Informationen finden Sie in den Anweisungen der Akkuladestation oder im Handbuch der BS65 Akkuladestation.



## 2. Fernsteuerung vorbereiten

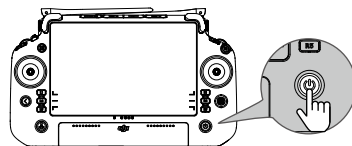
### Einsetzen der WB37 Intelligent Battery

Drücken Sie die Entriegelungstaste der hinteren Abdeckung, um die hintere Abdeckung zu öffnen ①. Setzen Sie den WB37-Akku in das Akkufach ein und drücken Sie ihn nach vorne, bis er einrastet ②. Um den WB37-Akku zu entfernen, drücken Sie auf die Akkuentriegelung und halten Sie diese gedrückt.



### Den Akkustand prüfen

Drücken Sie einmal auf die Netztaaste, um den Akkustand des internen Akkus im ausgeschalteten Zustand zu prüfen.

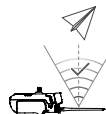
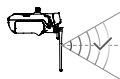
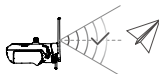
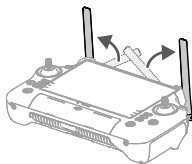


### Ein-/Ausschalten

Halten Sie die Netztaaste gedrückt, um die Fernsteuerung ein- oder auszuschalten. Die Fernsteuerung muss vor dem ersten Gebrauch aktiviert werden. Folgen Sie den Anweisungen zur Aktivierung.

### Ausrichtung der Antennen

Ziehen Sie die Antennen heraus und richten Sie diese aus. Die Position der Antennen wirkt sich auf die Stärke des Fernsteuerungssignals aus.

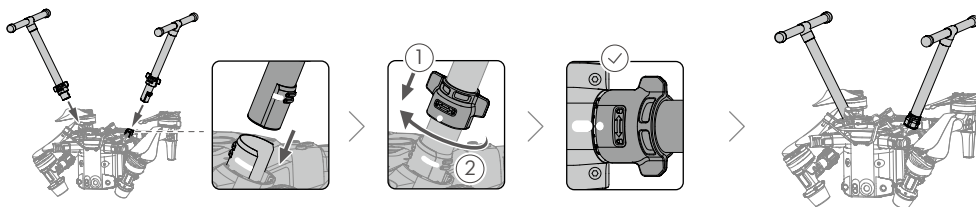


- Die Fernsteuerung kann nicht eingeschaltet werden, bevor der interne Akku aktiviert wurde. Der interne Akku der Fernsteuerung kann auch nach dem Einsetzen des WB37-Akkus aktiviert werden.

### 3. Fluggerät vorbereiten

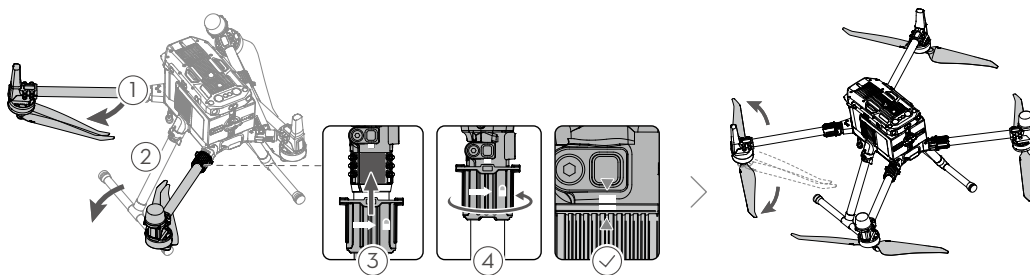
#### Installieren des Landegestells

Setzen Sie das Landegestell ein, nachdem Sie die roten Markierungen entsprechend der Befestigungsposition ausgerichtet haben. Schieben Sie die Gestellverriegelung an das Ende des Landegestells und drehen Sie sie, bis die rote Markierung mit der Ausrichtungsmarkierung auf einer Linie liegt.

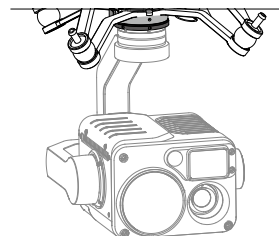
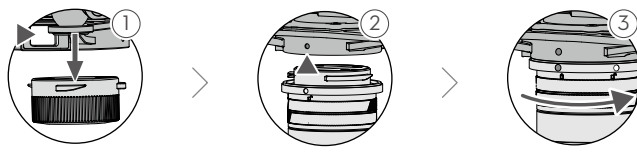


#### Fluggerät ausfalten

- Falten Sie zuerst die vorderen und anschließend die hinteren Rahmenausleger aus.
- Verriegeln Sie die Rahmenausleger und falten Sie die Propeller aus.

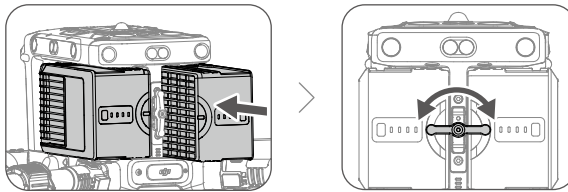


#### Installieren der Gimbal-Kamera



## Installieren der Intelligent Flight Battery

Setzen Sie zwei Akkus ein und schließen Sie die Akkuverriegelung.



**Akkustand überprüfen:** drücken Sie einmal auf die Akkustandstaste.

**Ein-/Ausschalten:** halten Sie die Netztaaste gedrückt, um das Fluggerät ein- oder auszuschalten.

DE

## 4. Flug

Schalten Sie die Fernsteuerung und das Fluggerät ein und starten Sie dann die DJI PILOT™ 2 App.



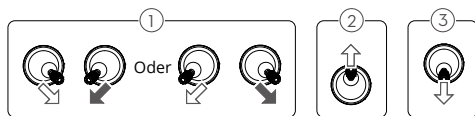
- Aktivieren Sie das Fluggerät vor dem ersten Gebrauch in DJI Pilot 2. Zur Aktivierung des Fluggeräts folgen Sie den Anweisungen auf dem Display. Es ist eine Internetverbindung erforderlich.
- Wenn die Fernsteuerung zusammen mit einem Fluggerät als Teil einer Combo gekauft wird, ist sie bereits mit dem Fluggerät gekoppelt. Befolgen Sie die Anweisungen auf dem Display, um die Fernsteuerung und das Fluggerät nach der Aktivierung zu koppeln.
- Stellen Sie sicher, dass Sie vor dem Start die Checkliste vor dem Flug durchgegangen sind.

### Checkliste vor dem Flug

- a. Stellen Sie sicher, dass die Akkus der Fernsteuerung und des Fluggeräts vollständig aufgeladen und die TB65-Akkus fest eingesetzt sind und die Akkuverriegelung geschlossen ist.
- b. Stellen Sie sicher, dass die Propeller fest montiert und nicht beschädigt oder verformt sind, dass sich keine Fremdkörper in oder auf den Motoren oder Propellern befinden, die Propellerblätter und -arme ausgefaltet sind und dass die Rahmenausleger verriegelt sind.
- c. Achten Sie darauf, dass die Sichtsensoren, Kameras, das Glas der Infrarotsensoren und die Zusatzbeleuchtung sauber und keinesfalls verdeckt sind.
- d. Achten Sie darauf, dass die Antennen der Fernsteuerung richtig ausgerichtet sind.
- e. Stellen Sie das Fluggerät auf eine freie, ebene Oberfläche. Vergewissern Sie sich, dass keine Hindernisse, Gebäude oder Bäume in der Nähe sind und sich die Drohne in 5 m Entfernung vor Ihnen befindet. Sie sollten auf die Rückseite des Fluggeräts schauen.
- f. Um die Flugsicherheit zu gewährleisten, rufen Sie die Kameraansicht von DJI Pilot 2 auf und überprüfen die Parameter auf dem Vorflug-Check.
- g. Wenn mehrere Fluggeräte gleichzeitig fliegen, teilen Sie den Luftraum ein, um eine Kollision zu verhindern.



## Manuelles Starten/Landen

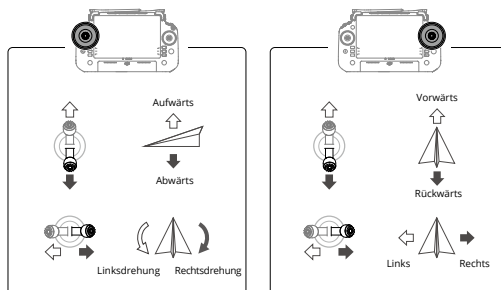


- ① **Motoren starten/stoppen:** führen Sie zwei Sekunden lang einen Steuerknüppel-Kombinationsbefehl aus.
- ② **Abheben:** den linken Steuerknüppel (Modus 2) langsam nach oben drücken.
- ③ **Landen:** den linken Steuerknüppel (Modus 2) langsam nach unten drücken, bis das Fluggerät landet. Halten Sie ihn drei Sekunden lang nach unten gedrückt, um die Motoren auszuschalten.

## Technische Daten

| Fluggerät (Modell: M350 RTK)                             |                                                                                                  |
|----------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Max. Startgewicht                                        | 9,2 kg                                                                                           |
| Max. Flugzeit                                            | Ca. 55 Minuten (gemessen bei einer Fluggeschwindigkeit von 29 km/h bei Windstille)               |
| Betriebstemperatur                                       | -20 °C bis 50 °C                                                                                 |
| Betriebsfrequenz                                         | 2,4000 bis 2,4835 GHz,<br>5,725 bis 5,850 GHz                                                    |
| Strahlungsleistung (EIRP)                                | 2,4 GHz: <33 dBm (FCC),<br><20 dBm (CE/SRRC/MIC)<br>5,8 GHz: <33 dBm (FCC/SRRC),<br><14 dBm (CE) |
| GNSS                                                     | GPS+GLONASS+BeiDou+Galileo                                                                       |
| Intelligent Flight Battery (Modell: TB65-5880mAh-44.76V) |                                                                                                  |
| Kapazität                                                | 5.880 mAh                                                                                        |
| Akkutyp                                                  | Li-ion                                                                                           |
| Energie                                                  | 263,2 Wh                                                                                         |
| Ladetemperatur                                           | 5 °C bis 40 °C                                                                                   |
| Fernsteuerung (Modell: RM700B)                           |                                                                                                  |
| Interner Akku                                            | Li-ion (6.500 mAh bei 7,2 V)                                                                     |

## Steuerknüppelmodus

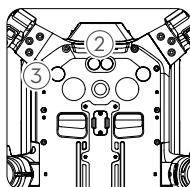
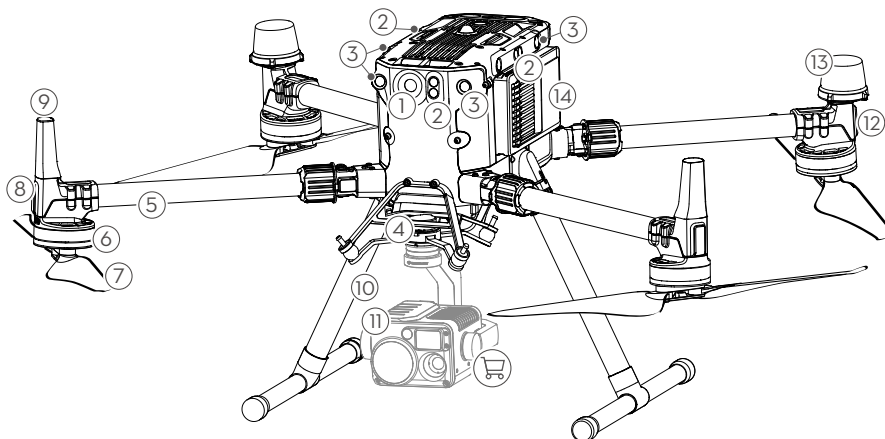


Der Standardmodus für Steuerknüppel ist Modus 2. Mit dem linken Steuerknüppel steuern Sie die Höhe und Flugrichtung des Fluggeräts, und mit dem rechten Steuerknüppel steuern Sie die Vorwärts-, Rückwärts-, Links- oder Rechtsbewegungen.

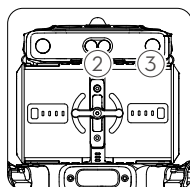
| O3 Enterprise             |                                                                                                                                                      |
|---------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Betriebsfrequenz          | 2,4000 bis 2,4835 GHz,<br>5,725 bis 5,850 GHz                                                                                                        |
| Strahlungsleistung (EIRP) | 2,4 GHz: <33 dBm (FCC),<br><20 dBm (CE/SRRC/MIC)<br>5,8 GHz: <33 dBm (FCC),<br><14 dBm (CE), <23 dBm (SRRC)                                          |
| Wi-Fi                     |                                                                                                                                                      |
| Protokoll                 | Wi-Fi 6                                                                                                                                              |
| Betriebsfrequenz          | 2,4000 bis 2,4835 GHz, 5,150 bis 5,250 GHz, 5,725 bis 5,850 GHz                                                                                      |
| Strahlungsleistung (EIRP) | 2,4 GHz: <26 dBm (FCC),<br><20 dBm (CE/SRRC/MIC)<br>5,1 GHz: <26 dBm (FCC),<br><23 dBm (CE/SRRC/MIC)<br>5,8 GHz: <26 dBm (FCC/SRRC),<br><14 dBm (CE) |
| Bluetooth                 |                                                                                                                                                      |
| Protokoll                 | Bluetooth 5.1                                                                                                                                        |
| Betriebsfrequenz          | 2,4000 bis 2,4835 GHz                                                                                                                                |
| Strahlungsleistung (EIRP) | <10 dBm                                                                                                                                              |

## Aeronave

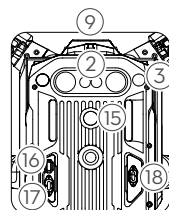
La DJI™ MATRICE™ 350 RTK (M350 RTK) es una potente plataforma aeronáutica industrial equipada con un avanzado sistema de control de vuelo, sistemas de detección y posicionamiento en seis direcciones y una cámara FPV de visión nocturna. La M350 RTK admite el radar CSM DJI y es compatible con estabilizadores con el conector DGC2.0 de DJI, hasta tres estabilizadores independientes y varios puertos SDK de expansión. Si se usa junto con la DJI ZENMUSE™ L1/P1, se podrán realizar tareas de topografía y cartografía de alta precisión. Las funciones Focalización por IA y Marca se pueden usar con la Serie DJI Zenmuse H20.



Vista inferior



Vista trasera



Vista superior

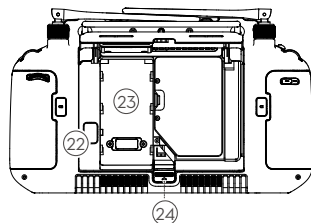
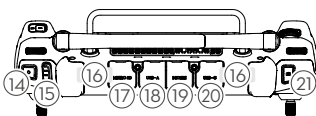
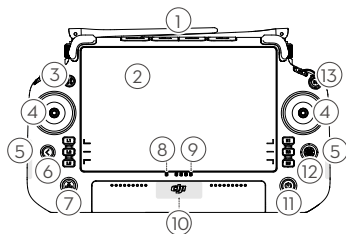
- |                                                 |                                          |                                  |
|-------------------------------------------------|------------------------------------------|----------------------------------|
| 1. Cámara FPV                                   | 7. Hélices                               | 13. Antenas GNSS                 |
| 2. Sistema de detección por infrarrojos         | 8. Ledes delanteros                      | 14. Batería de vuelo inteligente |
| 3. Sistema de visión                            | 9. Antenas de transmisión                | 15. Botón/indicador de encendido |
| 4. Conector del estabilizador V2.0 (DGC2.0) DJI | 10. Tren de aterrizaje                   | 16. Puerto auxiliar              |
| 5. Brazos del bastidor                          | 11. Cámara con estabilizador             | 17. E-Port                       |
| 6. Motores                                      | 12. Indicadores de estado de la aeronave | 18. Puerto para instrumentos     |



## Control remoto

El control remoto DJI RC Plus cuenta con O3 Enterprise, última versión de la exclusiva tecnología de transmisión de imagen OCUSYNC™ de DJI, y puede transmitir una vista HD en directo desde la cámara de la aeronave para su visualización en la pantalla táctil. El control remoto incluye una amplia gama de botones funcionales, así como botones personalizables, que pueden controlar fácilmente la aeronave y operar la cámara.

La pantalla integrada de alto brillo de 7.02 pulgadas ofrece una resolución de 1920×1200 píxeles. El sistema operativo Android dispone de diversas funciones, como GNSS, Wi-Fi y Bluetooth. El control remoto ofrece un tiempo de funcionamiento máximo de 3 horas y 18 minutos con la batería interna, y hasta 6 horas si se usa con una batería inteligente WB37 externa.



1. Antenas externas
2. Pantalla táctil
3. Botón de autoridad de aeronave
4. Palancas de control
5. Antenas Wi-Fi internas
6. Botón de retroceso/función
7. Botón de regreso al punto de origen (RPO)
8. Led de estado

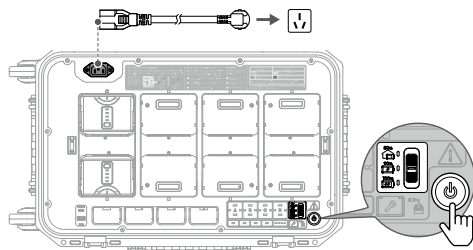
9. Ledes de nivel de batería
10. Antenas GNSS internas
11. Botón de encendido
12. Botón 5D
13. Botón de detener vuelo
14. Botón de grabación
15. Selector de modo de vuelo
16. Antenas internas
17. Ranura para tarjeta microSD

18. Puerto USB-A
19. Puerto HDMI
20. Puerto USB-C
21. Botón de enfoque/obturador
22. Botón de liberación de la batería
23. Compartimento de la batería
24. Botón de liberación de la tapa trasera

## Uso de la M350 RTK

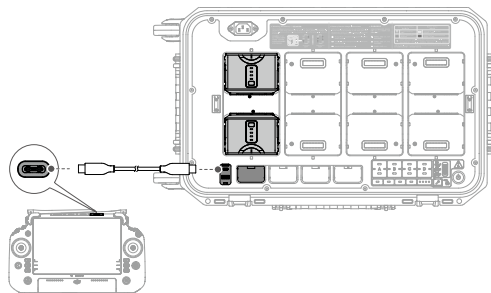
### 1. Carga de las baterías

- a. **Encendido de la estación de baterías inteligentes BS65:** conecte la estación de baterías a una toma de corriente con el cable de alimentación de CA y pulse el botón de encendido una vez para encender la estación.
- b. **Activación y carga del control remoto:** conecte los puertos USB-C de la estación de baterías y del control remoto con un cable USB-C a USB-C. Los ledes de nivel de la batería comienzan a parpadear para



indicar que la batería interna está activada y que se ha iniciado la carga.

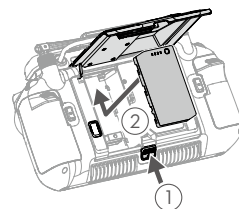
- c. **Carga de las baterías de vuelo inteligentes TB65 y de la batería inteligente WB37:** inserte las baterías en los puertos correspondientes para empezar a cargarlas. Para las baterías TB65, establezca el modo de carga en Almacenamiento, Listo para volar o Estándar, según lo desee. Para obtener más información, consulte las instrucciones correspondientes en la guía de usuario de la estación de baterías inteligentes BS65.



## 2. Preparación del control remoto

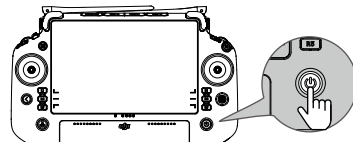
### Montaje de la batería inteligente WB37

Pulse el botón de liberación de la tapa trasera para abrirla ①. Inserte la batería WB37 en el compartimento de batería y empújela hacia delante hasta que quede colocada firmemente con un "clic" ②. Para extraer la batería WB37, mantenga pulsado el botón de liberación de la batería.



### Comprobación de los niveles de batería

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

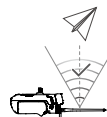
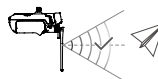
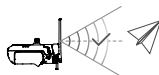
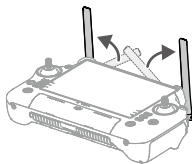


### Encendido/apagado

Pulse una vez el botón indicado en la ilustración y, a continuación, vuelva a pulsarlo y manténgalo pulsado para encender o apagar el control remoto. El control remoto debe activarse antes de usarlo por primera vez. Siga las instrucciones para la activación.

### Ajuste de las antenas

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



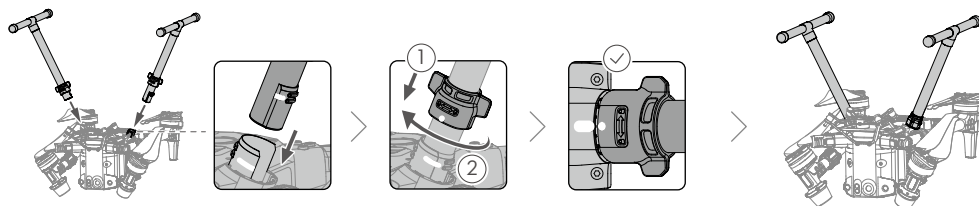
• El control remoto no puede encenderse antes de activar la batería interna. La batería interna del control remoto también se puede activar tras montar la batería WB37.



### 3. Preparación de la aeronave

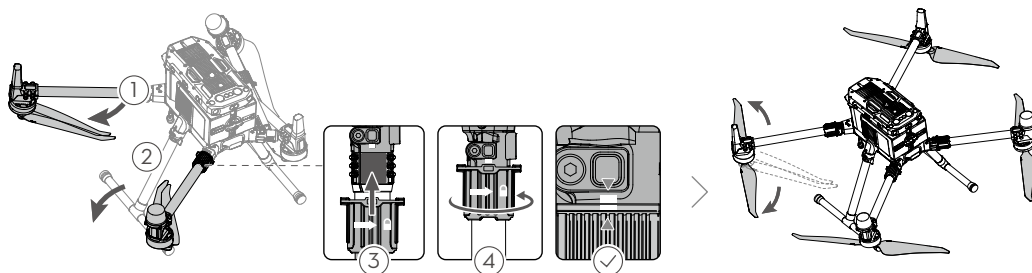
#### Instalación del tren de aterrizaje

Tras haber alineado las marcas rojas con la posición de montaje, inserte el tren de aterrizaje, deslice el seguro hasta el extremo del tren y, a continuación, gírelo hasta que la marca roja coincida con la marca de alineación.

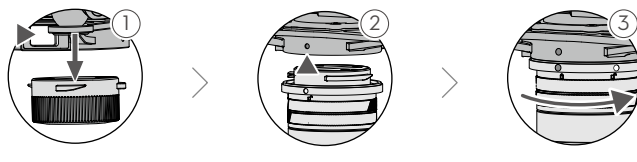


#### Despliegue de la aeronave

- Despliegue los brazos delanteros del bastidor y, a continuación, los brazos traseros del bastidor.
- Bloquee los brazos del bastidor y despliegue las hélices.

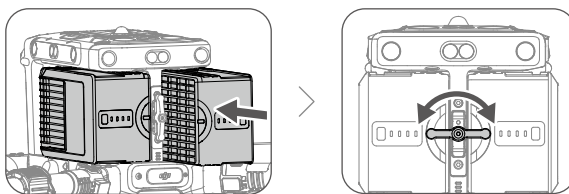


#### Instalación de la cámara con estabilizador



## Instalación de la batería de vuelo inteligente

Inserte un par de baterías y coloque las respectivas palancas de liberación en la posición de bloqueo.



**Comprobación del nivel de la batería:** pulse el botón de nivel de batería una vez.

**Encendido/apagado:** pulse el botón de encendido una vez y, a continuación, vuelva a pulsarlo y manténgalo pulsado para encender o apagar la aeronave.



## 4. Vuelo

Encienda el control remoto y la aeronave y, a continuación, abra la aplicación DJI PILOT™ 2.



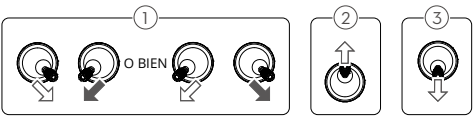
- Active la aeronave con DJI Pilot 2 antes de usarla por primera vez. Siga las instrucciones de activación que aparezcan en la pantalla. Se requiere una conexión a internet.
- El control remoto ya viene vinculado a la aeronave si compra ambos como parte de un pack. De lo contrario, siga las instrucciones indicadas en la pantalla para vincular el control remoto a la aeronave después de que la activación se haya completado.
- Asegúrese de completar la lista de comprobación previa al vuelo antes de despegar.

### Lista de comprobación previa al vuelo

- a. Asegúrese de que las baterías del control remoto y de la aeronave estén cargadas por completo, que las baterías TB65 estén instaladas firmemente y que sus pulsadores de liberación estén en la posición de bloqueo.
- b. Asegúrese de que las hélices estén montadas de manera correcta y no presenten daños ni deformaciones, que no haya ningún objeto extraño dentro ni encima de los motores o de las hélices, que las palas de estas y los brazos del bastidor estén desplegados y que dichos brazos estén en la posición de bloqueo.
- c. Asegúrese de que los objetivos del sistema de visión, las cámaras, el cristal de los sensores de infrarrojos y las luces auxiliares estén limpios y no estén bloqueados en modo alguno.
- d. Asegúrese de que las antenas del control remoto se hayan colocado en la posición adecuada.
- e. Coloque la aeronave sobre un terreno despejado y plano. Asegúrese de que no haya obstáculos, edificios o árboles en los alrededores y que la aeronave esté a una distancia de 5 m del piloto. El piloto debe estar situado detrás de la aeronave.
- f. Para garantizar la seguridad de vuelo, acceda a la vista de cámara en la aplicación DJI Pilot 2 y compruebe los parámetros especificados en la lista de comprobación previa al vuelo.
- g. Para evitar colisiones en pleno vuelo, divida el espacio aéreo de vuelo cuando haya varias aeronaves operando simultáneamente.

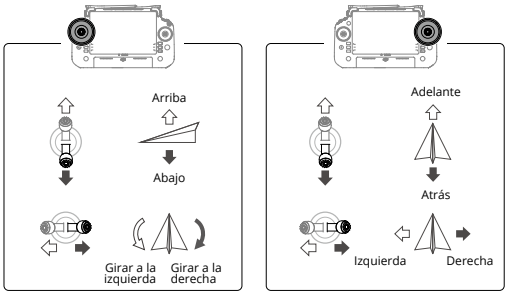


## Despegue/aterrizaje manual



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

## Modo de las palancas de control



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

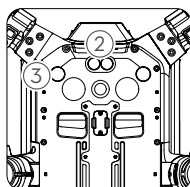
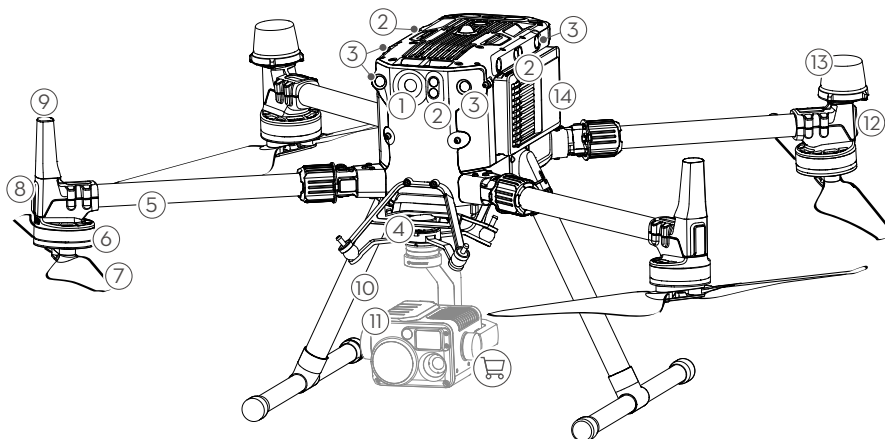
## Especificaciones

| Aeronave (modelo: M350 RTK)                                |                                                                                            |
|------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------|
| Peso máx. de despegue                                      | 9.2 kg                                                                                     |
| Tiempo máx. de vuelo                                       | Aprox. 55 min (medición realizada volando a 29 km/h y sin viento)                          |
| Temperatura de funcionamiento                              | De -20 a 50 °C (de -4 a 122 °F)                                                            |
| Frecuencia de funcionamiento                               | 2.4000-2.4835 GHz, 5.725-5.850 GHz                                                         |
| Potencia del transmisor (PIRE)                             | 2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC)<br>5.8 GHz: <33 dBm (FCC/SSRC), <14 dBm (CE) |
| GNSS                                                       | GPS+GLONASS+BeiDou+Galileo                                                                 |
| Batería de vuelo inteligente (modelo: TB65-5880mAh-44.76V) |                                                                                            |
| Capacidad                                                  | 5880 mAh                                                                                   |
| Tipo de batería                                            | Li-ion                                                                                     |
| Energía                                                    | 263.2 Wh                                                                                   |
| Temperatura de carga                                       | De 5 a 40 °C (de 41 a 104 °F)                                                              |
| Control remoto (modelo: RM700B)                            |                                                                                            |
| Batería interna                                            | Li-ion (6500 mAh a 7.2 V)                                                                  |

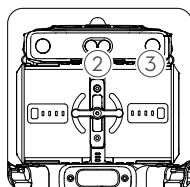
| O3 Enterprise                  |                                                                                                                                             |
|--------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Frecuencia de funcionamiento   | 2.4000-2.4835 GHz, 5.725-5.850 GHz                                                                                                          |
| Potencia del transmisor (PIRE) | 2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SSRC/MIC)<br>5.8 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <23 dBm (SSRC)                                       |
| Wi-Fi                          |                                                                                                                                             |
| Protocolo                      | Wi-Fi 6                                                                                                                                     |
| Frecuencia de funcionamiento   | 2.4000-2.4835 GHz, 5.150-5.250 GHz, 5.725-5.850 GHz                                                                                         |
| Potencia del transmisor (PIRE) | 2.4 GHz: <26 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SSRC/MIC)<br>5.1 GHz: <26 dBm (FCC), <23 dBm (CE/SSRC/MIC)<br>5.8 GHz: <26 dBm (FCC/SSRC), <14 dBm (CE) |
| Bluetooth                      |                                                                                                                                             |
| Protocolo                      | Bluetooth 5.1                                                                                                                               |
| Frecuencia de funcionamiento   | 2.4000-2.4835 GHz                                                                                                                           |
| Potencia del transmisor (PIRE) | <10 dBm                                                                                                                                     |

# Appareil

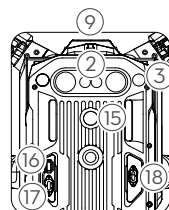
DJI™ MATRICE™ 350 RTK (M350 RTK) est une puissante plateforme d'appareils industriels dotée d'un système de contrôle du vol avancé, de six systèmes de détection et de positionnement directionnels et d'une caméra de nuit FPV. M350 RTK est compatible avec DJI CSM Radar, le connecteur de nacelle DJI DGC2.0, ainsi que jusqu'à trois nacelles indépendantes et plusieurs ports d'extension SDK. L'arpentage et la cartographie de haute précision sont possibles lorsqu'elle est utilisée avec le logiciel DJI ZENMUSE™ L1/P1. AI Spot Check et PinPoint peuvent être utilisés avec la gamme DJI Zenmuse H20.



Vue du dessous



Vue arrière



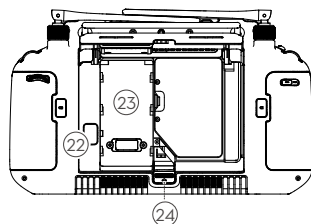
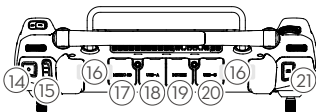
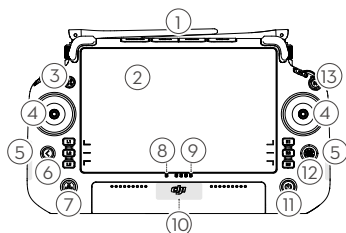
Vue du haut

- |                                            |                                         |                                      |
|--------------------------------------------|-----------------------------------------|--------------------------------------|
| 1. Caméra FPV                              | 7. Hélices                              | 13. Antennes GNSS                    |
| 2. Système de détection infrarouge         | 8. LED avant                            | 14. Batterie de Vol Intelligente     |
| 3. Systèmes optiques                       | 9. Antennes de transmission             | 15. Indicateur/bouton d'alimentation |
| 4. Connecteur de nacelle DJI v2.0 (DGC2.0) | 10. Train d'atterrissage                | 16. Port assistant                   |
| 5. Bras                                    | 11. Nacelle caméra                      | 17. E-Port                           |
| 6. Moteurs                                 | 12. Indicateurs du statut de l'appareil | 18. Port de charge utile             |

# Radiocommande

La radiocommande DJI RC Plus est équipée de la technologie O3 Entreprise, la dernière version de la technologie de transmission d'images OCUSYNC™ emblématique de DJI, et peut transmettre une vue HD en direct de la caméra de l'appareil pour l'afficher sur l'écran tactile. La radiocommande est dotée de nombreux boutons fonctionnels ainsi que de boutons personnalisables, qui permettent de contrôler facilement l'appareil et de faire fonctionner la caméra.

L'écran intégré de 7,02 pouces haute luminosité offre une résolution de 1 920 × 1 200 pixels. Le système d'exploitation Android est doté de diverses fonctions, telles que GNSS, Wi-Fi et Bluetooth. La radiocommande a une autonomie de fonctionnement maximale de 3 heures et 18 minutes avec la batterie interne et jusqu'à 6 heures lorsqu'elle est utilisée avec une Batterie Intelligente WB37 externe.

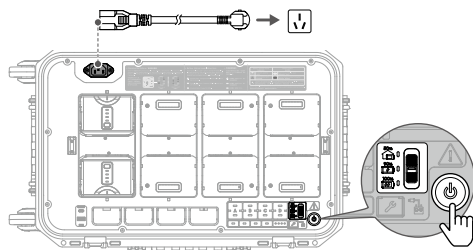


- |                                              |                                    |                                          |
|----------------------------------------------|------------------------------------|------------------------------------------|
| 1. Antennes externes                  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

## Utilisation de M350 RTK

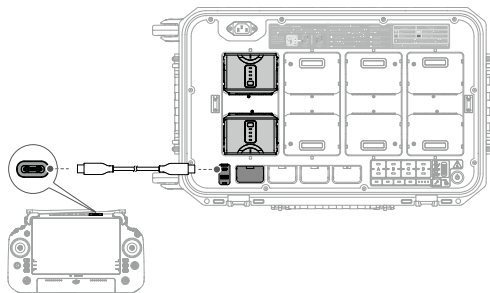
### 1. Recharge des batteries

- Mise sous tension de la station de batterie intelligente BS65 :** connectez la station de batterie à une prise de courant à l'aide du câble d'alimentation CA et appuyez une fois sur le bouton d'alimentation pour allumer ladite station.
- Activation et recharge de la radiocommande :** connectez les ports USB-C de la station de batterie et de la radiocommande à l'aide d'un câble USB-C vers USB-C. Les voyants LED du niveau de batterie



se mettent à clignoter pour indiquer l'activation de la batterie interne et le début de la recharge.

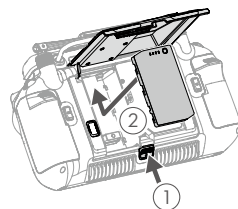
- c. **Recharge des Batteries de Vol Intelligentes TB65 et de la Batterie Intelligente WB37 :** insérez les batteries dans les ports de batterie pour commencer la recharge. Pour les batteries TB65, réglez le mode de recharge sur Stockage, Prêt à voler ou Standard, au choix. Reportez-vous aux instructions de la station de batterie ou au guide d'utilisateur de la station de batterie pour plus d'informations.



## 2. Préparation de la radiocommande

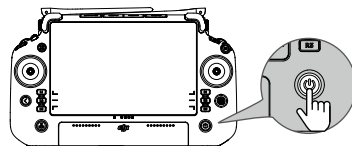
### Installation de la Batterie Intelligente WB37

Poussez le bouton de démontage du cache arrière pour l'ouvrir  
①. Insérez la batterie WB37 dans son compartiment et poussez-la vers l'avant jusqu'à enclenchement ferme ②. Pour retirer la batterie WB37, appuyez et maintenez le bouton de démontage prévu à cet effet.



### Vérification du niveau de charge de la batterie

Appuyez une fois sur le bouton d'alimentation pour vérifier le niveau de la batterie interne une fois hors-tension.

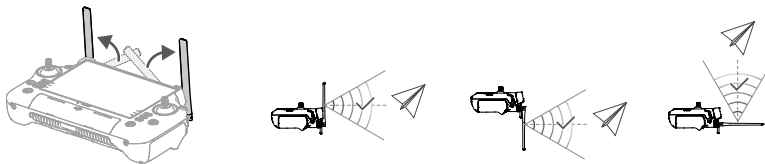


### Allumer/Éteindre

Appuyez et maintenez le bouton enfoncé pour allumer ou éteindre la radiocommande. La radiocommande doit être activée avant toute première utilisation. Suivez les instructions pour l'activer.

### Ajustement des antennes

Soulevez les antennes et ajustez-les. La puissance du signal de la radiocommande est affectée par la position des antennes.

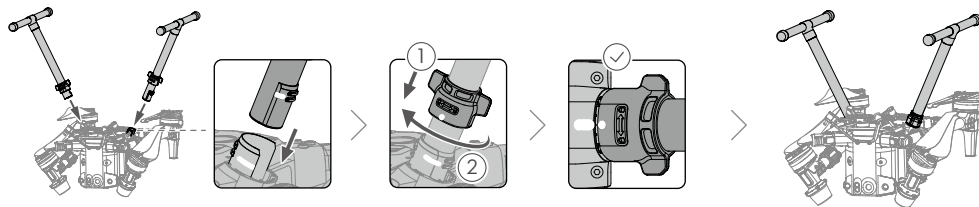


- La radiocommande ne peut être allumée avant l'activation de la batterie interne. La batterie interne de la radiocommande peut également être activée après le montage de la batterie WB37.

### 3. Préparation de l'appareil

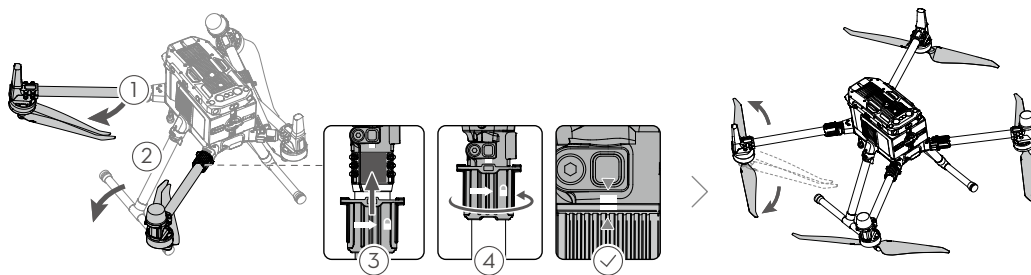
#### Installation du train d'atterrissage

Insérez le train d'atterrissage après avoir aligné les repères rouges avec la position de montage. Faites glisser le verrou de train jusqu'à l'extrémité du train d'atterrissage, puis le tourner jusqu'à ce que le repère rouge soit synchronisé avec celui d'alignement.

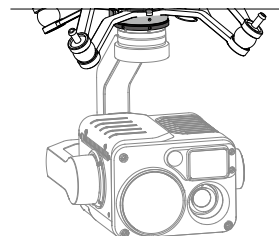
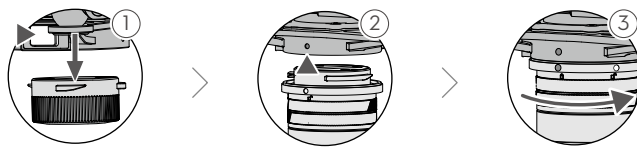


#### Dépliage de l'appareil

- Dépliez les bras du châssis avant, puis ceux du châssis arrière.
- Verrouillez les bras du châssis et dépliez les hélices.

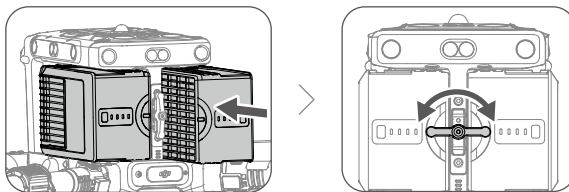


#### Installation de la nacelle caméra



## Installation de la Batterie de Vol Intelligente

Insérez une paire de batteries et verrouillez le bouton de démontage de la batterie.



**Vérification du niveau de batterie :** appuyez une fois sur le bouton du niveau de batterie.

**Mise sous tension/hors tension :** appuyez sur le bouton d'alimentation, puis maintenez-le enfoncé pour allumer/éteindre l'appareil.

## 4. Vol

Mettez la radiocommande et l'appareil sous tension, puis lancez DJI PILOT™ 2.



- Activez l'appareil dans DJI Pilot 2 avant toute première utilisation. Suivez les instructions à l'écran pour l'activation. Cette opération nécessite une connexion internet.
- La radiocommande est déjà appairée à l'appareil lorsqu'elle est achetée dans le cadre d'un bundle. Vous pouvez également suivre les instructions à l'écran pour relier la radiocommande et l'appareil après l'activation.
- Veillez à terminer la liste des vérifications avant de faire décoller l'appareil.

### Liste des vérifications avant décollage

- Assurez-vous que les batteries de la radiocommande et de l'appareil sont complètement rechargées, les batteries TB65 bien installées et le bouton de démontage de la batterie verrouillé.
- Assurez-vous que les hélices sont fermement fixées et ne sont pas endommagées ni déformées, qu'il n'y a pas de corps étrangers dans ou sur les moteurs ou les hélices et que les pales et les bras des hélices sont dépliés et les bras du châssis sont verrouillés.
- Assurez-vous que les objectifs du système optique, des caméras, le verre des capteurs infrarouges et des feux auxiliaires sont propres et non obstrués de quelque manière que ce soit.
- Vérifiez que les antennes de la radiocommande sont positionnées correctement.
- Placez l'appareil sur un sol dégagé et plat. Assurez-vous qu'il n'y a pas d'obstacles, de bâtiments ou d'arbres à proximité et que l'appareil est à 5 m du pilote. Le pilote doit faire face à l'arrière de l'appareil.
- Pour assurer la sécurité en vol, accédez à la vue appareil de DJI Pilot 2 et vérifiez les paramètres de la liste des vérifications avant décollage.
- Divisez l'espace aérien pour le vol lorsque plusieurs appareils sont en fonctionnement simultané, afin d'éviter toute collision en vol.

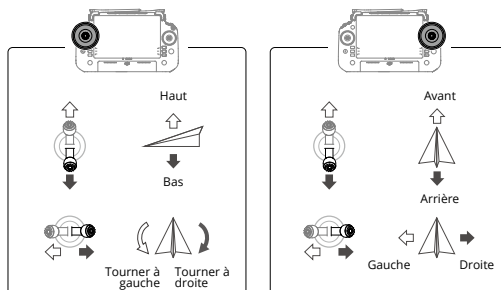


## Décollage/Aterrissage manuel



- ① **Démarrez/arrêtez les moteurs** : effectuez une Commande des joysticks (CSC) et maintenez-la pendant deux secondes.
- ② **Décollage** : poussez lentement le joystick gauche (mode 2) vers le haut pour décoller.
- ③ **Aterrissage** : poussez lentement le joystick gauche (mode 2) vers le bas jusqu'à atterrissage de l'appareil. Maintenez pendant trois secondes pour couper les moteurs.

## Mode de Joystick



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

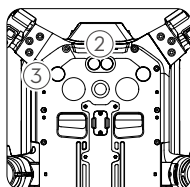
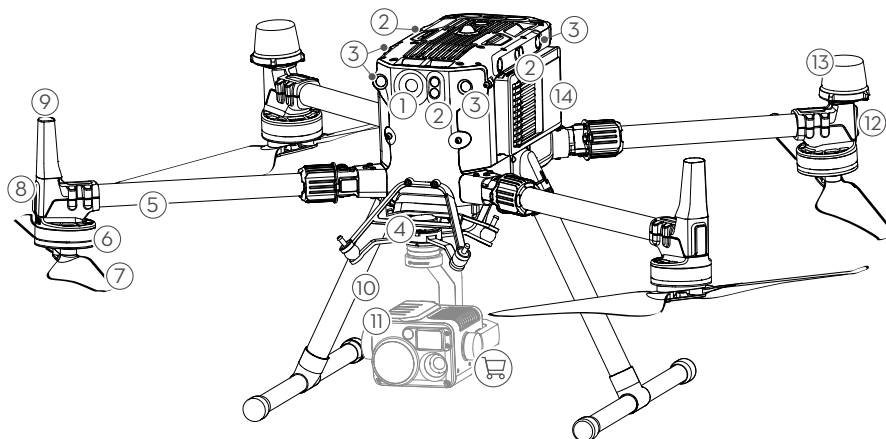
## Caractéristiques techniques

| Appareil (modèle : M350 RTK)                                |                                                                                                  |
|-------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Poids max. au décollage                                     | 9,2 kg                                                                                           |
| Temps de vol max.                                           | Environ 55 min (mesuré en vol à 29 km/h dans des conditions sans vent)                           |
| Température de fonctionnement                               | -20 à 50 °C (-4 à 122 °F)                                                                        |
| Fréquence de fonctionnement                                 | 2,4000 à 2,4835 GHz, 5,725 à 5,850 GHz                                                           |
| Puissance de l'émetteur (EIRP)                              | 2,4 GHz : < 33 dBm (FCC), < 20 dBm (CE/SRRC/MIC)<br>5,8 GHz : < 33 dBm (FCC/SRRC), < 14 dBm (CE) |
| GNSS                                                        | GPS+GLONASS+BeiDou+Galileo                                                                       |
| Batterie de Vol Intelligente (modèle : TB65-5880mAh-44.76V) |                                                                                                  |
| Capacité                                                    | 5 880 mAh                                                                                        |
| Type de batterie                                            | Li-ion                                                                                           |
| Énergie                                                     | 263,2 Wh                                                                                         |
| Température en charge                                       | de 5 à 40 °C (41 à 104 °F)                                                                       |
| Radiocommande (modèle : RM700B)                             |                                                                                                  |
| Batterie interne                                            | Li-ion (6 500 mAh à 7,2 V)                                                                       |

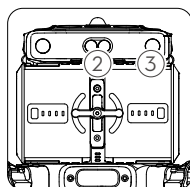
| O3 Enterprise                  |                                                                                                                                                      |
|--------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Fréquence de fonctionnement    | 2,4000 à 2,4835 GHz, 5,725 à 5,850 GHz                                                                                                               |
| Puissance de l'émetteur (EIRP) | 2,4 GHz : < 33 dBm (FCC), < 20 dBm (CE/SRRC/MIC)<br>5,8 GHz : < 33 dBm (FCC), < 14 dBm (CE), < 23 dBm (SRRC)                                         |
| Wi-Fi                          |                                                                                                                                                      |
| Protocole                      | Wi-Fi 6                                                                                                                                              |
| Fréquence de fonctionnement    | 2,4000 à 2,4835 GHz, 5,150 à 5,250 GHz, 5,725 à 5,850 GHz                                                                                            |
| Puissance de l'émetteur (EIRP) | 2,4 GHz : < 26 dBm (FCC), < 20 dBm (CE/SRRC/MIC)<br>5,1 GHz : < 26 dBm (FCC), < 23 dBm (CE/SRRC/MIC)<br>5,8 GHz : < 26 dBm (FCC/SRRC), < 14 dBm (CE) |
| Bluetooth                      |                                                                                                                                                      |
| Protocole                      | Bluetooth 5.1                                                                                                                                        |
| Fréquence de fonctionnement    | 2,4000 à 2,4835 GHz                                                                                                                                  |
| Puissance de l'émetteur (EIRP) | < 10 dBm                                                                                                                                             |

# Aeromobile

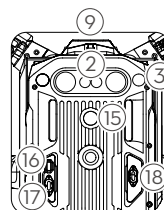
DJI™ MATRICE™ 350 RTK (M350 RTK) è una potente piattaforma aerea industriale con un avanzato sistema di controllo del volo, 6 sistemi di rilevamento e posizionamento direzionali e una fotocamera FPV per la visione notturna. M350 RTK supporta il Radar CSM DJI ed è compatibile con gli stabilizzatori dei connettori DJI DGC2.0, fino a 3 stabilizzatori indipendenti, e diverse porte di espansione SDK. Sono disponibili le funzioni di rilevamento e mappatura ad alta precisione se utilizzate in combinazione con DJI ZENMUSE™ L1/P1. Con la Serie Zenmuse H20 DJI sono disponibili le funzioni AI Spot Check e PinPoint.



Visuale dal basso



Visuale posteriore



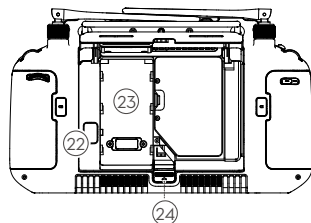
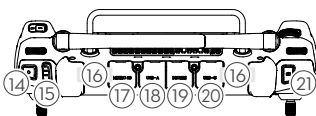
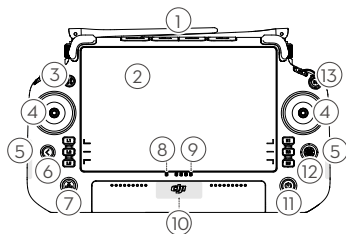
Visuale dall'alto

- |                                                    |                                         |                                           |
|----------------------------------------------------|-----------------------------------------|-------------------------------------------|
| 1. Videocamera FPV                                 | 7. Eliche                               | 13. Antenne GNSS                          |
| 2. Sistema di rilevamento a infrarossi             | 8. LED anteriori                        | 14. Batteria di volo intelligente         |
| 3. Sistema di visione                              | 9. Antenne di trasmissione              | 15. Pulsante di accensione/<br>Indicatore |
| 4. Connettore per stabilizzatore DJI v2.0 (DGC2.0) | 10. Carrelli di atterraggio             | 16. Porta Assistant                       |
| 5. Bracci del telaio                               | 11. Fotocamera stabilizzata             | 17. E-Port                                |
| 6. Motori                                          | 12. Indicatori di stato dell'aeromobile | 18. Porta di carico                       |

# Radiocomando

Il radiocomando DJI RC Plus è dotato di O3 Enterprise, l'ultima versione della tecnologia DJI OCUSYNC™ per la trasmissione delle immagini, e può trasmettere dalla fotocamera di un aeromobile al touch screen in live HD. Il radiocomando è dotato di una vasta gamma di tasti funzione, oltre che di pulsanti personalizzabili, che consentono di controllare l'aeromobile e usare la fotocamera con facilità.

Lo schermo integrato da 7,02 pollici ad alta luminosità offre una risoluzione di 1920×1200 pixel. Il sistema operativo Android è dotato di diverse funzioni, come GNSS, Wi-Fi e Bluetooth. Il radiocomando ha una durata operativa massima di 3 ore e 18 minuti con la batteria interna, e fino a 6 se utilizzato con la Batteria intelligente esterna WB37.

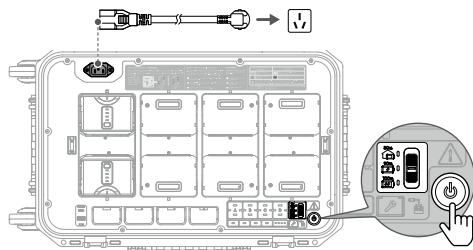


- |                                   |                                      |                                                        |
|-----------------------------------|--------------------------------------|--------------------------------------------------------|
| 1. Antenne esterne                | 10. Antenne GNSS interne             | 19. Porta HDMI                                         |
| 2. Touch screen                   | 11. Pulsante di accensione           | 20. Porta USB-C                                        |
| 3. Pulsante Aircraft Authority    | 12. Pulsante 5D                      | 21. Pulsante di messa a fuoco/<br>scatto               |
| 4. Stick di comando               | 13. Pulsante di pausa del volo       | 22. Pulsante di rilascio della<br>batteria             |
| 5. Antenne Wi-Fi interne          | 14. Pulsante di registrazione        | 23. Vano batteria                                      |
| 6. Pulsante Indietro/Funzione     | 15. Selettore della modalità di volo | 24. Pulsante di apertura della<br>copertura posteriore |
| 7. Pulsante Return to Home (RTH)  | 16. Antenne interne                  |                                                        |
| 8. LED di stato                   | 17. Vano per scheda microSD          |                                                        |
| 9. LED del livello della batteria | 18. Porta USB-A                      |                                                        |

## Utilizzo di M350 RTK

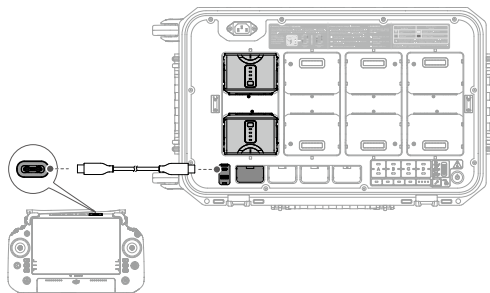
### 1. Ricarica delle batterie

- Accendere la Stazione di ricarica per Batterie intelligenti BS65:** collegare la stazione batteria a una presa elettrica con un cavo di alimentazione C.A., quindi premere una volta il pulsante di accensione per accendere la stazione.
- Attivazione e ricarica del radiocomando:** collegare le porte USB-C della stazione batteria e del radiocomando per mezzo di un cavo da USB-C a USB-C. I LED del livello di carica della batteria iniziano a lampeggiare



per indicare l'attivazione e l'avvio della ricarica della batteria interna.

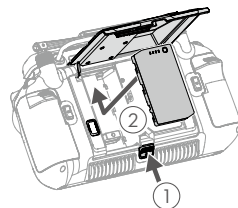
- c. **Ricarica delle Batterie di volo intelligenti TB65 e della Batteria intelligente WB37:** inserire le batterie negli appositi vani per avviare la ricarica. Nel caso di batterie TB65, impostare la modalità di ricarica su Storage (Conservazione), Ready-to-Fly (Pronta all'uso), o Standard (Standard) come desiderato. Per ulteriori informazioni, fare riferimento alle istruzioni contenute nella stazione batteria o al Manuale utente della Stazione di ricarica per batteria intelligente BS65.



## 2. Preparazione del radiocomando

### Inserimento della Batteria intelligente WB37

Premere il pulsante di rilascio della cover fino alla fine per aprire la cover ①. Inserire la batteria WB37 nell'apposito vano e spingerla in avanti fino a udirla scattare fermamente in posizione ②. Per rimuovere la batteria WB37, premere e tenere premuto il pulsante di rilascio della batteria.

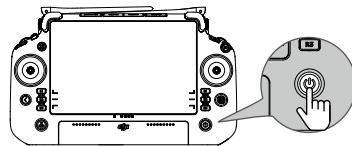


### Controllo dei livelli di carica della batteria

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

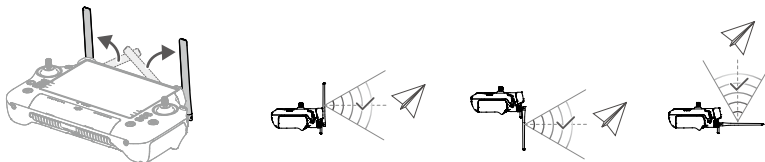
### Accensione/Spengimento

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



### Regolazione delle antenne

Sollevare le antenne e regolarne la posizione. L'intensità del segnale del radiocomando è condizionata dalla posizione delle antenne.

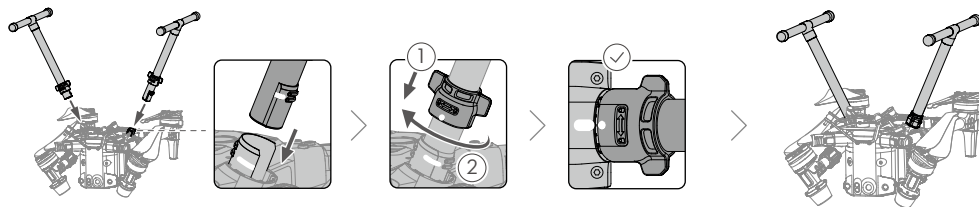


• Il radiocomando non può essere acceso prima dell'attivazione della batteria interna. È anche possibile attivare la batteria interna del radiocomando dopo aver montato la batteria WB37.

### 3. Preparazione dell'aeromobile

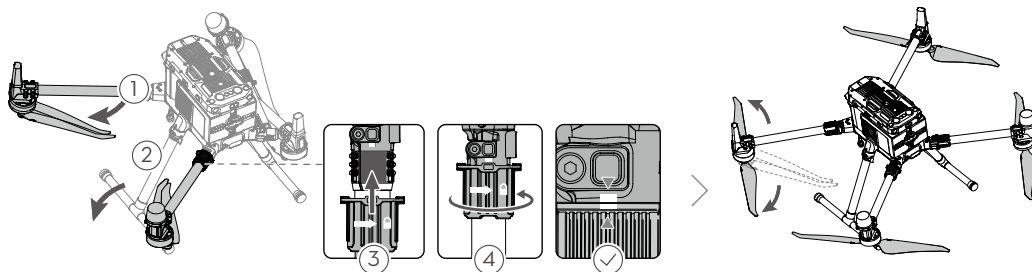
#### Installazione dei carrelli di atterraggio

Inserire i carrelli di atterraggio dopo aver allineato i contrassegni rossi con la posizione di montaggio, far scivolare il loro blocco fino alla fine dei carrelli, quindi ruotarlo fino a quando il contrassegno rosso non è allineato con il contrassegno di allineamento.

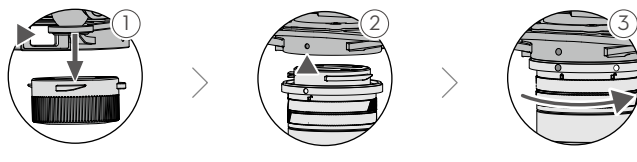


#### Apertura dell'aeromobile

- Aprire i bracci anteriori seguiti da quelli posteriori.
- Bloccare i bracci e aprire le eliche.

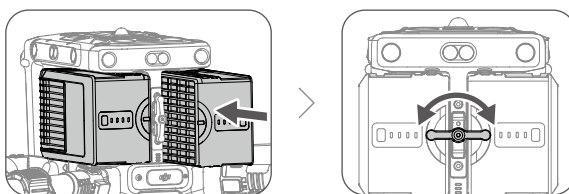


#### Installazione della fotocamera stabilizzata



## Installazione della Batteria di volo intelligente

Inserire una coppia di batterie e bloccare il selettore di rilascio della batteria.



**Verificare il livello della batteria:** premere una volta il pulsante del livello della batteria.

**Accensione/Spengimento:** premere, quindi premere e tenere premuto il pulsante di accensione per accendere/spegnere l'aeromobile.

## 4. Volo

Accendere il radiocomando e l'aeromobile, quindi avviare DJI PILOT™ 2.



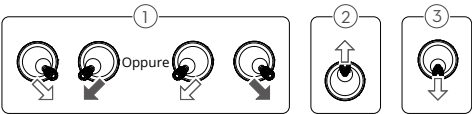
- Attivare l'aeromobile in DJI Pilot 2 prima di utilizzarlo per la prima volta. Seguire le istruzioni visualizzate sullo schermo per l'attivazione. È necessaria una connessione a internet.
- Quando si acquista il radiocomando in pacchetto combo con un aeromobile, i due prodotti sono già collegati. Se così non fosse, seguire le istruzioni visualizzate sullo schermo per collegare il radiocomando all'aeromobile dopo l'attivazione.
- Accertarsi di completare i Controlli preliminari prima del decollo.

### Controlli preliminari

- Accertarsi che le batterie del radiocomando e dell'aeromobile siano completamente cariche, che le batterie TB65 siano inserite correttamente e che il selettore di rilascio della batteria sia bloccato.
- Accertarsi che le eliche siano montate in modo sicuro, che non siano danneggiate o deformate, che non siano presenti oggetti estranei all'interno dei o sui motori o sulle eliche, che le pale e i bracci delle eliche siano dispiegati, e che i bracci del telaio siano serrati.
- Accertarsi che gli obiettivi del sistema di visione, le fotocamere, il vetro dei sensori a infrarossi e le luci ausiliarie siano puliti e non ostruiti.
- Accertarsi che le antenne del radiocomando siano regolate nella giusta posizione.
- Posizionare l'aeromobile su una superficie aperta e pianeggiante. Accertarsi che non vi siano ostacoli, edifici o alberi nei paraggi e che l'aeromobile sia a 5 m di distanza dal pilota. Il pilota deve trovarsi rivolto verso la parte posteriore dell'aeromobile.
- Al fine di garantire la sicurezza in volo, accedere alla visuale della fotocamera di DJI Pilot 2 e verificare i parametri nei Controlli preliminari.
- Al fine di evitare collisioni a mezz'aria, dividere lo spazio aereo per il volo qualora ci siano più aeromobili contemporaneamente in volo.

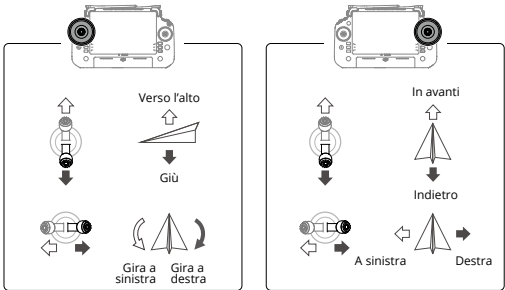


## Decollo/Atterraggio manuale



- ① **Avviare/Arrestare i motori:** azionare il Comando a stick combinato (CSC) e tenerlo azionato per 2 secondi.
- ② **Decollo:** premere lentamente lo stick di comando sinistro (Modalità 2) verso l'alto per decollare.
- ③ **Atterraggio:** premere lentamente lo stick di comando sinistro (Modalità 2) verso il basso, fino a quando l'aeromobile non atterra. Tenere premuto per 3 secondi per arrestare i motori.

## Modalità Control Stick



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

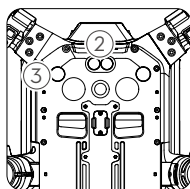
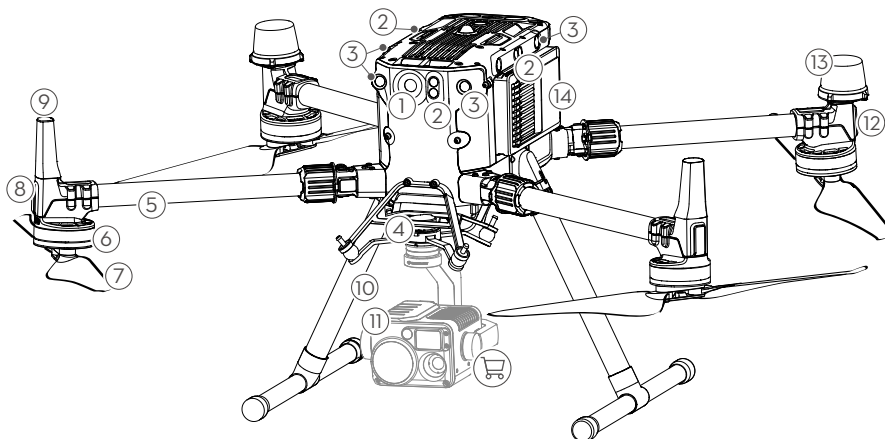
## Specifiche tecniche

| Aeromobile (modello: M350 RTK)                               |                                                                                             |
|--------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------|
| Peso massimo al decollo                                      | 9,2 kg                                                                                      |
| Autonomia di volo                                            | Circa 55 min (misurata in volo a 29 km/h, senza vento)                                      |
| Temperatura di esercizio                                     | Da -20°C a 50°C                                                                             |
| Frequenza operativa                                          | 2.4000 - 2.4835 GHz, 5.725 - 5.850 GHz                                                      |
| Potenza del trasmettitore (EIRP)                             | 2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/ SRRC/MIC)<br>5.8 GHz: <33 dBm (FCC/SRRC), <14 dBm (CE) |
| GNSS                                                         | GPS+GLONASS+BeiDou+Galileo                                                                  |
| Batteria di volo intelligente (Modello: TB65-5880mAh-44.76V) |                                                                                             |
| Capacità                                                     | 5.880 mAh                                                                                   |
| Tipo di batteria                                             | Ioni di litio                                                                               |
| Energia                                                      | 263,2 Wh                                                                                    |
| Temperatura di ricarica                                      | Da 5°C a 40°C                                                                               |
| Radiocomando (modello: RM700B)                               |                                                                                             |
| Batteria interna                                             | Ioni di litio (6.500 mAh a 7,2 V)                                                           |

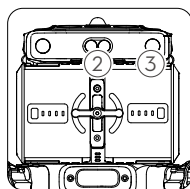
| O3 Enterprise                    |                                                                                                                                             |
|----------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Frequenza operativa              | 2.4000 – 2.4835 GHz, 5.725 – 5.850 GHz                                                                                                      |
| Potenza del trasmettitore (EIRP) | 2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC)<br>5.8 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <23 dBm (SRRC)                                       |
| Wi-Fi                            |                                                                                                                                             |
| Protocollo                       | Wi-Fi 6                                                                                                                                     |
| Frequenza operativa              | 2.4000 - 2.4835 GHz, 5.150 - 5.250 GHz, 5.725 - 5.850 GHz                                                                                   |
| Potenza del trasmettitore (EIRP) | 2.4 GHz: <26 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC)<br>5.1 GHz: <26 dBm (FCC), <23 dBm (CE/SRRC/MIC)<br>5.8 GHz: <26 dBm (FCC/SRRC), <14 dBm (CE) |
| Bluetooth                        |                                                                                                                                             |
| Protocollo                       | Bluetooth 5.1                                                                                                                               |
| Frequenza operativa              | 2.4000-2.4835 GHz                                                                                                                           |
| Potenza del trasmettitore (EIRP) | <10 dBm                                                                                                                                     |

## Drone

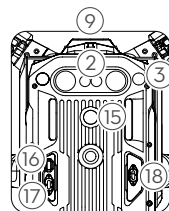
De DJI™ MATRICE™ 350 RTK (M350 RTK) is een krachtig industrieel droneplatform met een geavanceerd vluchtregelsysteem, detectie in zes richtingen, positioneringssystemen en een nachtzicht FPV-camera. De M350 RTK ondersteunt de DJI CSM Radar en is compatibel met de DJI DGC2.0-connectorgimbals, maximaal drie onafhankelijke gimbals en verschillende SDK-uitbreidingspoorten. Bij gebruik met de DJI ZENMUSE™ L1/P1 zijn zeer nauwkeurige landmetingen en mapping beschikbaar. AI Spot-check en PinPoint kunnen worden gebruikt met de DJI Zenmuse H20-serie.



Onderaanzicht



Achteraanzicht



Bovenaanzicht

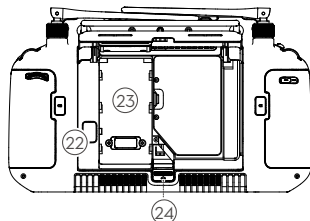
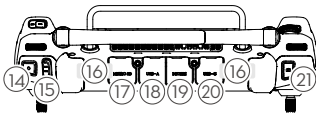
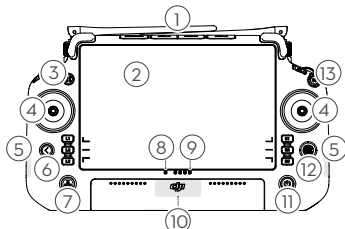
- |                                      |                                |                                 |
|--------------------------------------|--------------------------------|---------------------------------|
| 1. FPV-camera                        | 7. Propellers                  | 13. GNSS-antennes               |
| 2. Infrarooddetectiesysteem          | 8. Ledlampjes voorzijde        | 14. Intelligent Flight Battery  |
| 3. Zichtsysteem                      | 9. Transmissie-antennes        | 15. Aan-uitknop/indicatielampje |
| 4. DJI gimbalconnector v2.0 (DGC2.0) | 10. Landingsgestel             | 16. Assistant-poort             |
| 5. Frame-armen                       | 11. Gimbalcamera               | 17. E-Port                      |
| 6. Motoren                           | 12. Statuslampjes van de drone | 18. Lading-poort                |



## Afstandsbediening

De DJI RC Plus afstandsbediening is voorzien van O3 Enterprise, de nieuwste versie van DJI's kenmerkende OCUSYNC™ beeldoverdrachtstechnologie. De afstandsbediening kan een live HD-beeld van de camera van de drone verzenden om weer te geven op het touchscreen. De afstandsbediening wordt geleverd met een breed scala aan functieknoppen en aanpasbare knoppen, waarmee de drone eenvoudig kan worden bestuurd en de camera kan worden bediend.

Het ingebouwde 7,02 inch scherm met hoge helderheid heeft een resolutie van 1920×1200 pixels. Het Android-besturingssysteem heeft verschillende functies, zoals GNSS, wifi en bluetooth. De afstandsbediening heeft een maximale gebruikstijd van 3 uur en 18 min met de interne accu en tot 6 uur bij gebruik met een externe WB37 Intelligent Battery.

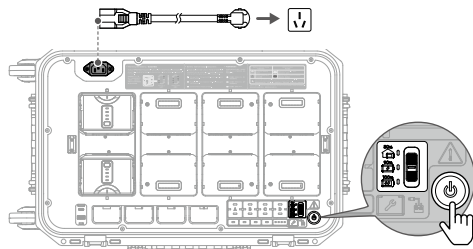


- |                                                        |                               |                                                           |
|--------------------------------------------------------|-------------------------------|-----------------------------------------------------------|
| 1. Externe antennes                                    | 9. Ledlampjes voor accuniveau | 18. USB-A-aansluiting                                     |
| 2. Touchscreen                                         | 10. Interne GNSS-antennes     | 19. HDMI-poort                                            |
| 3. Knop Dronemachtiging                                | 11. Aan-uitknop               | 20. USB-C-aansluiting                                     |
| 4. Joysticks                                           | 12. 5D-knop                   | 21. Scherpstellers-/sluiterknop                           |
| 5. Interne wifi-antennes                               | 13. Vliegpauszeknop           | 22. Accu-ontgrendelknop                                   |
| 6. Achterkant/functieknop                              | 14. Opnameknop                | 23. Accucompartiment                                      |
| 7. Knop Return to Home (RTH)<br>(terug naar startpunt) | 15. Vliegstandschakelaar      | 24. Knop voor openen van<br>afscherming aan de achterkant |
| 8. Status-led                                          | 16. Interne antennes          |                                                           |
|                                                        | 17. Kaartgleuf voor micro-SD  |                                                           |

## De MM350 RTK gebruiken

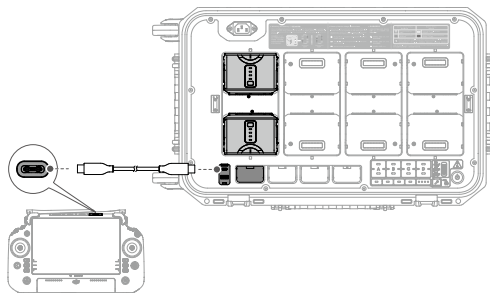
### 1. De accu's opladen

- Schakel het BS65 Intelligent Battery Station in: sluit het accustation aan op een stopcontact met behulp van het netsnoer. Druk vervolgens eenmaal op de aan-uitknop om het accustation in te schakelen.
- De afstandsbediening activeren en opladen: verbind het accustation en de USB-C-poorten van de afstandsbediening met een USB-C naar USB-C-kabel. De LED's van het accuniveau beginnen te



knippen om aan te geven dat de interne accu is geactiveerd en het opladen is gestart.

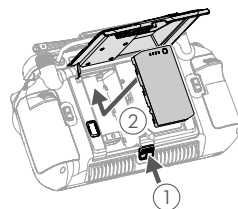
- c. **De TB65 Intelligent Flight Batteries en de WB37 Intelligent Battery opladen:** plaats de accu's in de accupoorten om te beginnen met opladen. Voor de TB65-accu's stelt u de oplaadmodus naar wens in op "Opslag", "Gereed om te vliegen" of "Standaard". Raadpleeg de instructies in het accustation of de gebruikershandleiding van het BS65 Intelligent Battery Station voor meer informatie.



## 2. Voorbereiding van de afstandsbediening

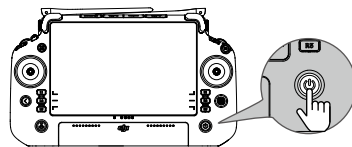
### De WB37 Intelligent Battery plaatsen

Druk op de ontgrendelknop van het achterdeksel om het achterdeksel te openen ①. Plaats de WB37-accu in het accucompartiment en duw deze naar voren totdat hij stevig op zijn plaats klikt ②. Voor het verwijderen van de WB37-accu houdt u de accu-ontgrendelknop ingedrukt.



### Accuniveaus controleren

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

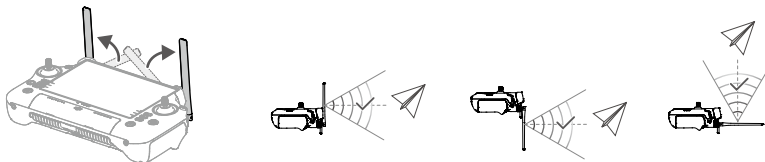


### Aan- en uitzetten

Druk eenmaal, druk vervolgens opnieuw en houd ingedrukt om de afstandsbediening in/uit te schakelen. De afstandsbediening moet voor het eerste gebruik worden geactiveerd. Volg de meldingen om te activeren.

### De antennes verstellen

Til de antennes op en stel ze af. De sterkte van het signaal van de afstandsbediening wordt beïnvloed door de positie van de antennes.



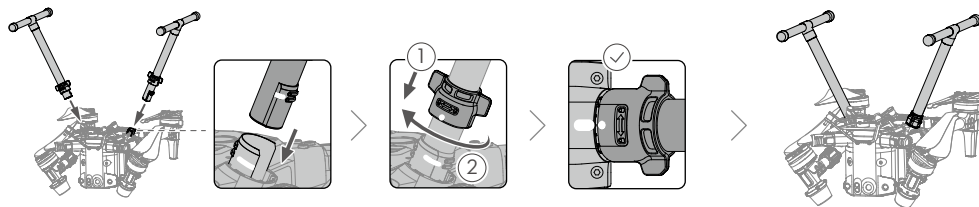
- De afstandsbediening kan niet worden ingeschakeld voordat de interne accu is geactiveerd. De interne accu van de afstandsbediening kan ook worden geactiveerd na het monteren van de WB37-accu.



### 3. Voorbereiding van de drone

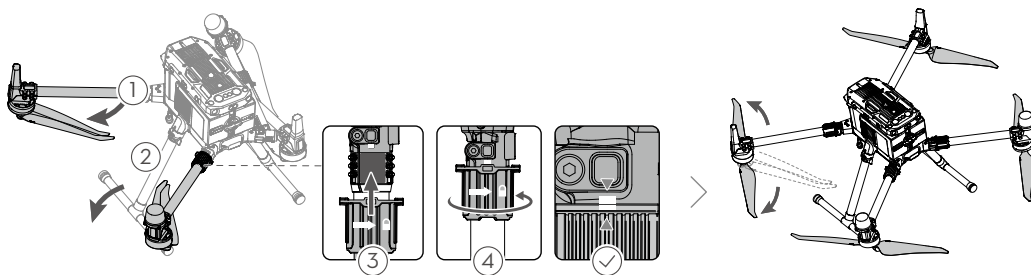
#### Het landingsgestel installeren

Plaats het landingsgestel nadat de rode markeringen zijn uitgelijnd met de montagepositie. Schuif de tandwielvergrendeling naar het uiteinde van het landingsgestel en draai deze vervolgens totdat de rode markering is uitgelijnd met de uitlijnmarkering.

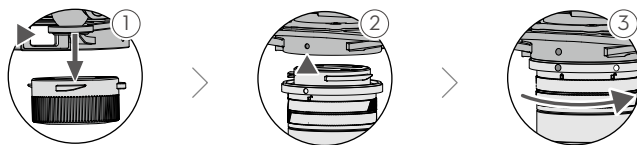


#### De drone uitklappen

- Klap de armen van het voorste frame uit en vervolgens de armen van het achterste frame.
- Vergrendel de framearmen en klap de propellers uit.

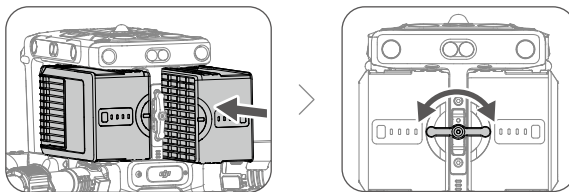


#### De gimbalcamera installeren



## De Intelligent Flight Battery installeren

Plaats een paar accu's en vergrendel de accu-ontgrendelingsschakelaar.



**Accuniveau controleren:** druk één keer op de knop van het accuniveau.

**In-/uitschakelen:** druk op de aan-uitknop en houd deze ingedrukt om de drone in/uit te schakelen.

## 4. Vliegen

Schakel de afstandsbediening en de drone in en start vervolgens DJI PILOT™ 2.



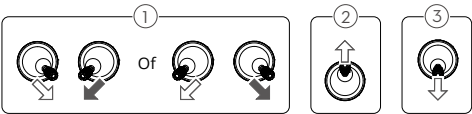
- Activeer de drone in DJI Pilot 2 voordat deze voor het eerst wordt gebruikt. Volg de instructies op het scherm om te activeren. Voor het activeren is een internetverbinding vereist.
- De afstandsbediening is al aan de drone gekoppeld wanneer deze samen als onderdeel van een combo worden gekocht. Zo niet, volg dan de instructies op het scherm om na activering de afstandsbediening en de drone te koppelen.
- Zorg ervoor dat u de Checklist ter voorbereiding van de vlucht afrondt voordat u opstijgt.

### Checklist ter voorbereiding van de vlucht

- a. Zorg ervoor dat de accu's van de afstandsbediening en de drone volledig zijn opgeladen, dat de TB65-accu's stevig zijn geïnstalleerd en dat de accuschakelaar is vergrendeld.
- b. Zorg ervoor dat de propellers stevig zijn gemonteerd en niet beschadigd of vervormd zijn, er geen vreemde voorwerpen in of op de motoren of propellers zitten en de propellerbladen en -armen zijn uitgeklappt, en de framearmen zijn vergrendeld.
- c. Zorg ervoor dat de lenzen van het zichtsysteem, camera's, het glas van de infraroodsensoren en de hulplampen schoon en op geen enkele manier geblokkeerd zijn.
- d. Zorg ervoor dat de antennes van de afstandsbediening in de juiste positie staan.
- e. Plaats de drone op een open en vlakke ondergrond. Zorg ervoor dat er geen obstakels, gebouwen of bomen in de buurt zijn en dat de drone zich op 5 meter afstand van de piloot bevindt. De piloot moet naar de achterkant van de drone gericht zijn.
- f. Ga om de vliegveiligheid te garanderen naar de cameraweergave van DJI Pilot 2 en controleer de parameters op de Checklist ter voorbereiding van de vlucht.
- g. Verdeel het luchtruim voor een vlucht wanneer er meerdere drones tegelijkertijd actief zijn, zodat botsingen in de lucht worden voorkomen.

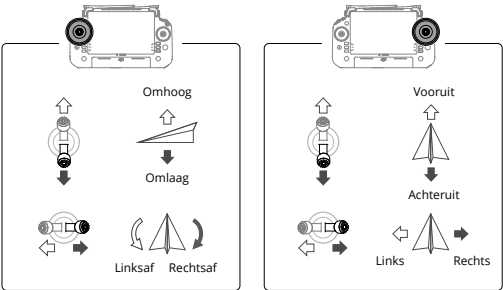


## Handmatig opstijgen/landen



- ① **Motoren starten/stoppen:** voer de opdracht “Combinatie joystick” uit en houd deze twee seconden vast.
- ② **Opstijgen:** duw de linker joystick (stand 2) langzaam omhoog om op te stijgen.
- ③ **Landen:** duw de linker joystick (stand 2) langzaam naar beneden totdat de drone geland is. Houd deze drie seconden vast om de motoren te stoppen.

## Joystickmodus



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

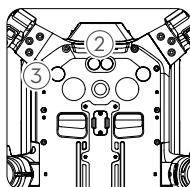
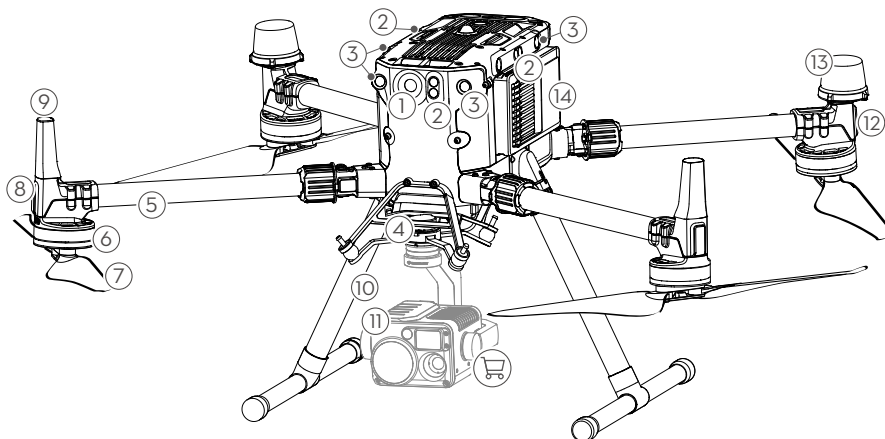
## Technische gegevens

| Drone (model: M350 RTK)                                 |                                                                                            |
|---------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------|
| Max. startgewicht                                       | 9,2 kg                                                                                     |
| Max. vliegtijd                                          | Ongeveer 55 minuten (gemeten tijdens vliegen met 29 km/u in windstille omstandigheden)     |
| Bedrijfstemperatuur                                     | -20 °C tot 50 °C                                                                           |
| Bedieningsfrequentie                                    | 2,4000-2,4835 GHz, 5,725-5,850 GHz                                                         |
| Zendervermogen (EIRP)                                   | 2,4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC)<br>5,8 GHz: <33 dBm (FCC/SRRC), <14 dBm (CE) |
| GNSS                                                    | GPS+GLONASS+BeiDou+Galileo                                                                 |
| Intelligent Flight Battery (model: TB65-5880mAh-44.76V) |                                                                                            |
| Capaciteit                                              | 5880 mAh                                                                                   |
| Type accu                                               | Li-ion                                                                                     |
| Vermogen                                                | 263,2 Wh                                                                                   |
| Laadtemperatuur                                         | 5 °C tot 40 °C                                                                             |
| Afstandsbediening (model: RM700B)                       |                                                                                            |
| Interne accu                                            | Li-ion (6500 mAh @ 7,2 V)                                                                  |

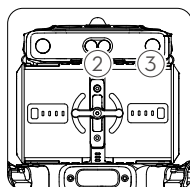
| O3 Enterprise         |                                                                                                                                             |
|-----------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Bedieningsfrequentie  | 2,4000-2,4835 GHz, 5,725-5,850 GHz                                                                                                          |
| Zendervermogen (EIRP) | 2,4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC)<br>5,8 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <23 dBm (SRRC)                                       |
| Wi-Fi                 |                                                                                                                                             |
| Protocol              | Wi-Fi 6                                                                                                                                     |
| Bedieningsfrequentie  | 2,4000-2,4835 GHz, 5,150-5,250 GHz, 5,725-5,850 GHz                                                                                         |
| Zendervermogen (EIRP) | 2,4 GHz: <26 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC)<br>5,1 GHz: <26 dBm (FCC), <23 dBm (CE/SRRC/MIC)<br>5,8 GHz: <26 dBm (FCC/SRRC), <14 dBm (CE) |
| Bluetooth             |                                                                                                                                             |
| Protocol              | Bluetooth 5.1                                                                                                                               |
| Bedieningsfrequentie  | 2,400-2,4835 GHz                                                                                                                            |
| Zendervermogen (EIRP) | <10 dBm                                                                                                                                     |

## Aeronave

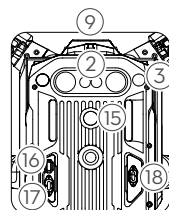
O DJI™ MATRICE™ 350 RTK (M350 RTK) é uma poderosa plataforma de aeronaves industriais com um sistema avançado de controlo de voo, seis sistemas de deteção e posicionamento direcional e uma câmara FPV de visão noturna. O M350 RTK suporta o DJI CSM Radar e é compatível com suspensões cardã do conector DJI DGC2.0, até três suspensões cardã independentes e várias portas de expansão SDK. O Levantamento e Mapeamento de Alta Precisão está disponível quando utilizado com o DJI ZENMUSE™ L1/P1. AI Spot Check e PinPoint podem ser utilizados com a série DJI Zenmuse H20.



Vista inferior



Vista traseira



Vista superior

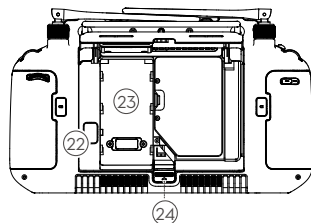
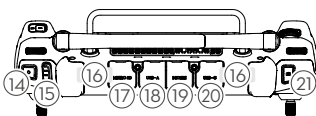
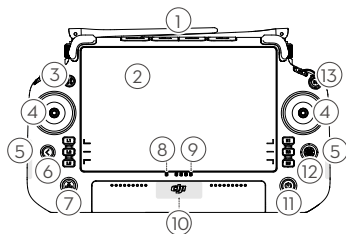
- |                                                 |                                       |                                    |
|-------------------------------------------------|---------------------------------------|------------------------------------|
| 1. Câmara FPV                                   | 6. Motores                            | 13. Antenas GNSS                   |
| 2. Sistema de deteção por infravermelhos        | 7. Hélices                            | 14. Bateria de voo inteligente     |
| 3. Sistema de visão                             | 8. LED frontais                       | 15. Botão/indicador de alimentação |
| 4. Conector de suspensão cardã DJI 2.0 (DGC2.0) | 9. Antenas de transmissão             | 16. Porta assistente               |
| 5. Braços da estrutura                          | 10. Trem de aterragem                 | 17. E-Port                         |
|                                                 | 11. Câmara com suspensão cardã        | 18. Porta de carga                 |
|                                                 | 12. Indicadores de estado da aeronave |                                    |



## Telecomando

O telecomando DJI RC Plus inclui O3 Enterprise, a versão mais recente da tecnologia de transmissão de imagem OCUSYNC™ exclusiva da DJI, e pode transmitir uma vista em HD em direto da câmara de uma aeronave para visualização no ecrã tátil. O telecomando inclui uma vasta gama de botões funcionais, bem como botões personalizáveis, que podem controlar facilmente a aeronave e operar a câmara.

O ecrã integrado de 7,02 pol. e alto brilho tem uma resolução de 1920×1200 pixéis. O sistema operativo Android inclui diversas funções, como GNSS, Wi-Fi e Bluetooth. O telecomando tem um tempo de funcionamento máximo de 3 horas e 18 minutos com a bateria interna e até 6 horas quando utilizado com uma bateria inteligente WB37 externa.



1. Antenas externas
2. Ecrã tátil
3. Botão Autoridade da aeronave
4. Manípulos de controlo
5. Antenas de Wi-Fi internas
6. Botão Voltar/Função
7. Botão de voltar à posição inicial (RTH)
8. LED de estado
9. LED de nível da bateria

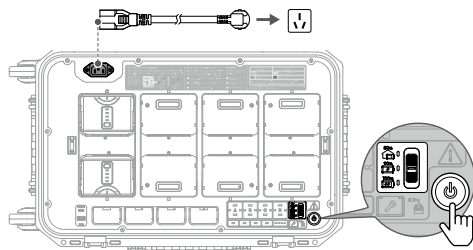
10. Antenas GNSS internas
11. Botão de alimentação
12. Botão 5D
13. Botão de pausa de voo
14. Botão de gravação
15. Interruptor de modo de voo
16. Antenas internas
17. Ranhura para cartão MicroSD

18. Porta USB-A
19. Porta HDMI
20. Porta USB-C
21. Botão de foco/obturador
22. Botão de libertação da bateria
23. Compartimento da bateria
24. Botão de libertação da tampa traseira

## Utilização do M350 RTK

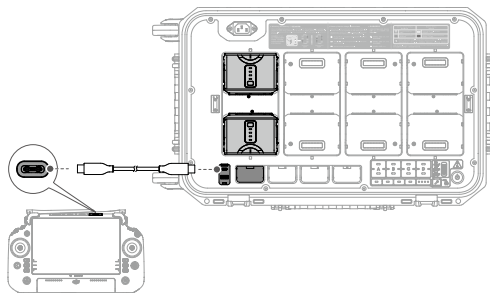
### 1. Carregar as baterias

- a. **Ligar a Estação de Bateria Inteligente BS65:** ligue a estação de bateria a uma tomada elétrica utilizando o cabo de alimentação CA e prima o botão de alimentação uma vez para ligar a estação de bateria.
- b. **Ativar e carregar o telecomando:** ligue as portas USB-C da estação de bateria e do telecomando utilizando um cabo USB-C para USB-C. Os LEDs do nível da bateria começam a piscar para indicar que



a bateria interna está ativada e o carregamento começou.

- c. **Carregar as baterias de voo inteligentes TB65 e a bateria inteligente WB37:** insira as baterias nas portas das baterias para começar a carregar. Nas baterias TB65, defina o modo de carregamento para Armazenamento, Pronto para voar ou Padrão, conforme desejado. Consulte as instruções na estação de bateria ou no Guia do Utilizador da Estação de Bateria Inteligente BS65 para obter mais informações.

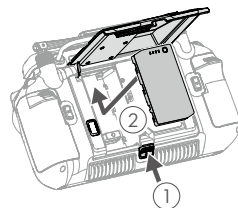


## 2. Preparar o telecomando

### Montar a Bateria Inteligente WB37

Pressione o botão de libertação da tampa traseira para a abrir

①. Introduza a bateria WB37 no compartimento respetivo e empurre-a para a frente até ouvir um clique ②. Para retirar a bateria WB37, prima sem soltar o botão de libertação da bateria.

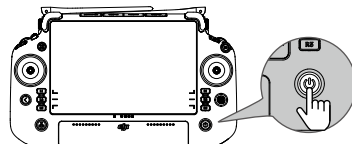


### Verificar os níveis da bateria

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

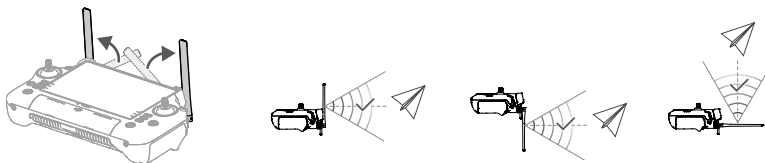
### Ligar/desligar

Prima uma vez e depois novamente, sem soltar, para ligar/desligar o telecomando. O telecomando necessita de ser ativado antes de ser utilizado pela primeira vez. Siga as indicações para ativar.



### Ajustar as antenas

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



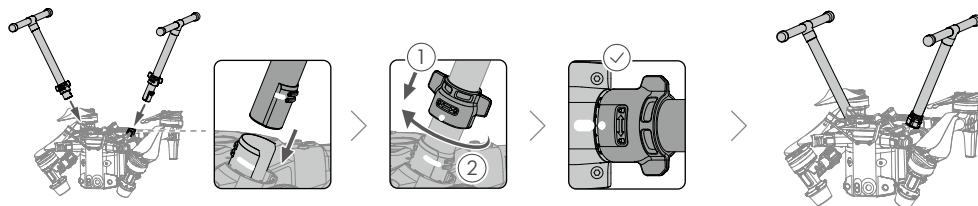
• O telecomando não pode ser ligado antes da ativação da bateria interna. A bateria interna do telecomando também pode ser ativada após a montagem da bateria WB37.



### 3. Preparar a aeronave

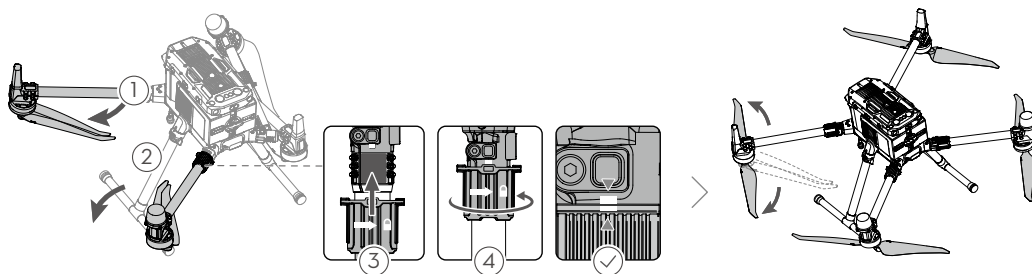
#### Instalar o trem de aterragem

Insira o trem de aterragem depois de alinhar as marcas vermelhas com a posição de montagem, deslize o bloqueio do trem até à extremidade do trem de aterragem e, em seguida, rode-o até que a marca vermelha esteja sincronizada com a marca de alinhamento.

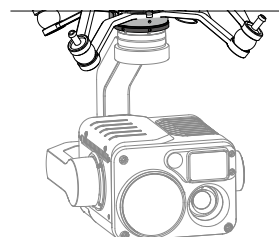
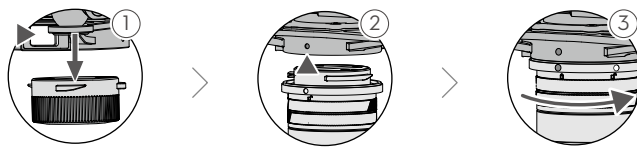


#### Desdobrar a aeronave

- Desdobre os braços da estrutura dianteira e depois os braços da estrutura traseira.
- Bloqueie os braços da estrutura e desdobre as hélices.

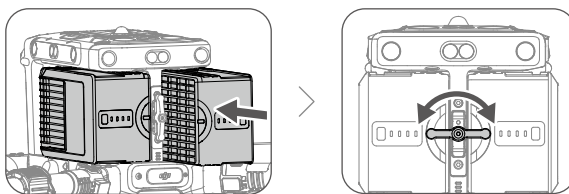


#### Instalar a câmara de suspensão cardã



## Instalar a bateria de voo inteligente

Insira um par de baterias e bloqueie o interruptor de libertação da bateria.



**Verificar o nível da bateria:** prima o botão de carregamento da bateria uma vez.

**Ligar/desligar:** prima e, em seguida, prima sem soltar o botão de alimentação para ligar/desligar a aeronave.

## 4. Voo

Ligue o telecomando e a aeronave e, em seguida, inicie o DJI PILOT™ 2.



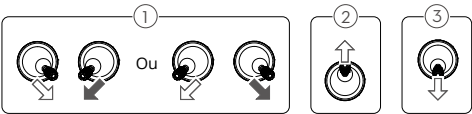
- Ative a aeronave no DJI Pilot 2 antes de a utilizar pela primeira vez. Siga as instruções no ecrã para ativação. É necessária uma ligação à internet.
- O telecomando já vem ligado à aeronave quando é adquirido juntamente com uma aeronave, como pacote combinado. Caso contrário, siga as instruções no ecrã para ligar o telecomando à aeronave após a ativação.
- Certifique-se de que conclui a Lista de Verificação Antes do Voo antes da descolagem.

### Lista de verificação antes do voo

- a. Certifique-se de que o telecomando e as baterias da aeronave estão totalmente carregados, as baterias TB65 estão corretamente instaladas e a cavilha de libertação da bateria está bloqueada.
- b. Assegure-se de que as hélices estão montadas de forma segura e que não estão danificadas nem deformadas, que não existem objetos estranhos dentro ou sobre os motores ou hélices, que as lâminas e os braços da hélice estão desdobrados e que os braços da estrutura estão bloqueados.
- c. Certifique-se de que as lentes dos sistemas de visão, câmaras, o vidro dos sensores de infravermelhos e as luzes auxiliares estão limpas e não bloqueadas de alguma forma.
- d. Certifique-se de que as antenas do telecomando estão ajustadas na posição adequada.
- e. Coloque a aeronave em solo aberto e plano. Assegure-se de que não existem obstáculos, edifícios ou árvores nas proximidades e que a aeronave está a 5 m de distância do piloto. O piloto deve estar voltado para a traseira da aeronave.
- f. Para garantir a segurança do voo, introduza a vista da câmara da aplicação DJI Pilot 2 e verifique os parâmetros na lista de verificação antes do voo.
- g. Divida o espaço aéreo para o voo quando estiverem a operar várias aeronaves simultaneamente, de modo a evitar a colisão no ar.



## Descolagem/aterragem manual

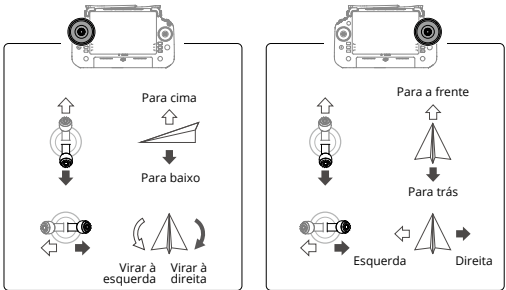


- 1 **Motores de arranque/paragem:** execute o Comando do Manipulo de Combinação e mantenha premido durante dois segundos.
- 2 **Descolagem:** empurre o manipulo de controlo esquerdo (Modo 2) para cima lentamente para descolar.
- 3 **Aterragem:** empurre o manipulo de controlo esquerdo (Modo 2) para baixo lentamente até a aeronave aterrar. Mantenha-o premido durante três segundos para parar os motores.

## Especificações

|                                                                 |                                                                                                |
|-----------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <b>Aeronave (Modelo: M350 RTK)</b>                              |                                                                                                |
| Peso máximo de descolagem                                       | 9,2 kg                                                                                         |
| Tempo máximo de voo                                             | Aprox. 55 min. (medido em voo a 29 km/h sem vento)                                             |
| Temperatura de funcionamento                                    | -20 °C a 50 °C (-4 °F a 122 °F)                                                                |
| Frequência de funcionamento                                     | 2,4000-2,4835 GHz, 5,725-5,850 GHz                                                             |
| Alimentação do transmissor (EIRP)                               | 2,4 GHz: < 33 dBm (FCC), < 20 dBm (CE/SRRC/MIC)<br>5,8 GHz: < 33 dBm (FCC/SRRC), < 14 dBm (CE) |
| GNSS                                                            | GPS+GLONASS+BeiDou+Galileo                                                                     |
| <b>Bateria de voo inteligente (Modelo: TB65-5880mAh-44.76V)</b> |                                                                                                |
| Capacidade                                                      | 5880 mAh                                                                                       |
| Tipo de bateria                                                 | iões de lítio                                                                                  |
| Energia                                                         | 263,2 Wh                                                                                       |
| Temperatura de carregamento                                     | 5 °C a 40 °C (41 °F a 104 °F)                                                                  |
| <b>Telecomando (Modelo: RM700B)</b>                             |                                                                                                |
| Bateria interna                                                 | iões de lítio (6500 mAh a 7,2 V)                                                               |

## Modo de manípulo de controlo

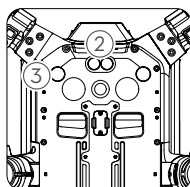
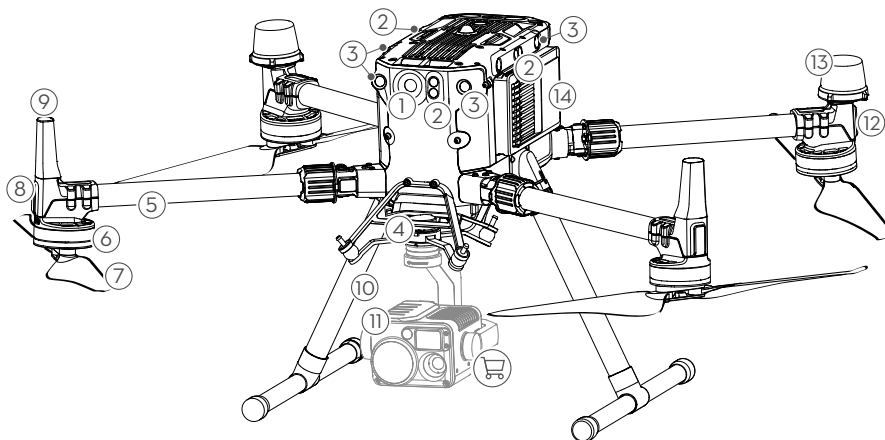


O modo manípulo de controlo predefinido é o Modo 2. O manípulo de controlo esquerdo controla a altitude e o rumo da aeronave e o manípulo de controlo direito controla os movimentos para a frente, para trás, para a esquerda e para a direita.

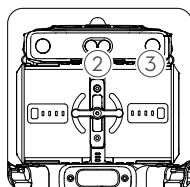
|                                   |                                                                                                                                                   |
|-----------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <b>O3 Enterprise</b>              |                                                                                                                                                   |
| Frequência de funcionamento       | 2,4000-2,4835 GHz, 5,725-5,850 GHz                                                                                                                |
| Alimentação do transmissor (EIRP) | 2,4 GHz: < 33 dBm (FCC), < 20 dBm (CE/SRRC/MIC)<br>5,8 GHz: < 33 dBm (FCC), < 14 dBm (CE), < 23 dBm (SRRC)                                        |
| <b>Wi-Fi</b>                      |                                                                                                                                                   |
| Protocolo                         | Wi-Fi 6                                                                                                                                           |
| Frequência de funcionamento       | 2,4000-2,4835 GHz, 5,150-5,250 GHz, 5,725-5,850 GHz                                                                                               |
| Alimentação do transmissor (EIRP) | 2,4 GHz: < 26 dBm (FCC), < 20 dBm (CE/SRRC/MIC)<br>5,1 GHz: < 26 dBm (FCC), < 23 dBm (CE/SRRC/MIC)<br>5,8 GHz: < 26 dBm (FCC/SRRC), < 14 dBm (CE) |
| <b>Bluetooth</b>                  |                                                                                                                                                   |
| Protocolo                         | Bluetooth 5.1                                                                                                                                     |
| Frequência de funcionamento       | 2,4000-2,4835 GHz                                                                                                                                 |
| Alimentação do transmissor (EIRP) | <10 dBm                                                                                                                                           |

## Aeronave

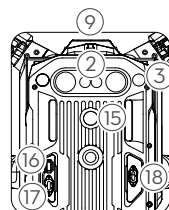
O DJI™ MATRICE™ 350 RTK (M350 RTK) é uma plataforma de drones industriais robusta com um avançado sistema de controle de voo, seis sistemas de detecção e posicionamento direcional e câmera em FPV com visão noturna. O M350 RTK é compatível com o Radar CSM da DJI e com estabilizadores do conector DJI DGC2.0, até três estabilizadores independentes e várias entradas de expansão SDK. Levantamento e mapeamento de alta precisão estão disponíveis quando utilizados com o DJI ZENMUSE™ L1/P1. Verificação pontual por IA e Marcação precisa podem ser utilizadas com a Série DJI Zenmuse H20.



Visão inferior



Visão traseira



Visão do topo

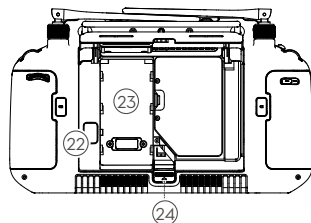
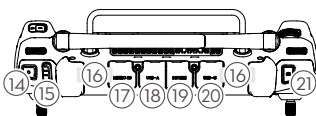
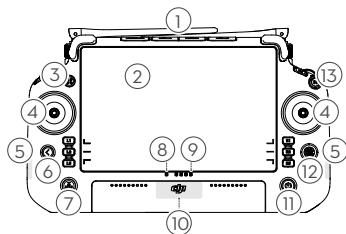
- |                                                |                                       |                                  |
|------------------------------------------------|---------------------------------------|----------------------------------|
| 1. Câmera em FPV                               | 7. Hélices                            | 13. Antenas GNSS                 |
| 2. Sistema de detecção por infravermelho       | 8. LEDs frontais                      | 14. Bateria de Voo Inteligente   |
| 3. Sistema visual                              | 9. Antenas de transmissão             | 15. Botão/indicador Liga/Desliga |
| 4. Conector do estabilizador v2.0 DJI (DGC2.0) | 10. Trem de pouso                     | 16. Entrada auxiliar             |
| 5. Braços da estrutura                         | 11. Câmera com estabilizador          | 17. E-Port                       |
| 6. Motores                                     | 12. Indicadores de status da aeronave | 18. Entrada de cargas            |



## Controle remoto

O controle remoto CR Plus DJI conta com O3 Enterprise, a versão mais recente da tradicional tecnologia de transmissão de imagens OCUSYNC™ da DJI, sendo capaz de transmitir exibições ao vivo em HD da câmera da aeronave para exibição na tela sensível ao toque. O controle remoto vem com uma ampla variedade de botões funcionais, bem como botões personalizáveis, que podem controlar facilmente a aeronave e operar a câmera.

A tela com alta luminosidade integrada de 7,02 polegadas conta com resolução de 1920×1200 píxeis. O sistema operacional Android conta com uma variedade de funções, como GNSS, Wi-Fi e Bluetooth. O controle remoto possui tempo máximo de operação de 3 horas e 18 minutos com a bateria interna e até 6 horas quando utilizado com uma Bateria Inteligente WB37 externa.



1. Antenas externas
2. Tela sensível ao toque
3. Botão de autoridade da aeronave
4. Pinos de controle
5. Antenas Wi-Fi internas
6. Botão função/voltar
7. Botão Retornar à Base (RTH)
8. LED de status
9. LEDs de nível da bateria

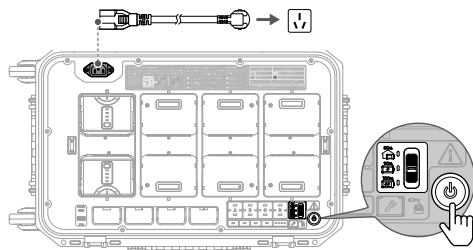
10. Antenas GNSS internas
11. Botão Liga/Desliga
12. Botão 5D
13. Botão de pausa de voo
14. Botão de gravação
15. Interruptor de modo de voo
16. Antenas internas
17. Compartimento do cartão microSD

18. Entrada USB-A
19. Entrada HDMI
20. Entrada USB-C
21. Botão foco/obturador
22. Botão de liberação da bateria
23. Compartimento da bateria
24. Botão de liberação da tampa traseira

## Como usar o M350 RTK

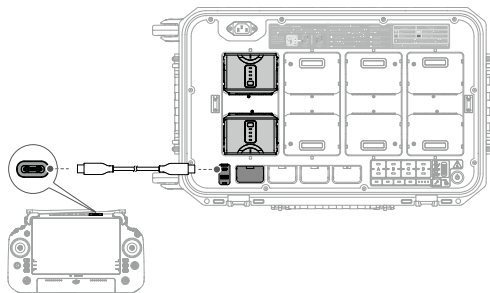
### 1. Como carregar as baterias

- a. Ligue a Estação de Baterias Inteligente BS65: conecte a Estação de baterias a uma tomada elétrica usando o cabo de alimentação CA e pressione o botão Liga/Desliga uma vez para ligar a Estação de baterias.
- b. Como ativar e carregar o controle remoto: conecte as entradas USB-C da Estação de baterias e do controle remoto usando um cabo USB-C para USB-C. Os LEDs de nível da bateria começarão a



piscar para indicar que a bateria interna está ativada e o carregamento iniciou.

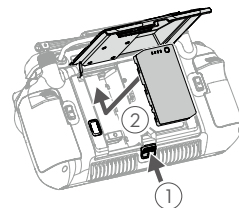
- c. **Como carregar as Baterias de Voo Inteligentes TB65 e a Bateria Inteligente WB37:** insira as baterias nas entradas da bateria para começar a carregar. Em Baterias TB65, defina o modo de carregamento como Armazenamento, Pronto para decolar ou Padrão, conforme desejado. Consulte as instruções no Guia do Usuário da Estação de baterias ou da Estação de Baterias Inteligente BS65 para obter mais informações.



## 2. Como preparar o controle remoto

### Como montar a Bateria Inteligente WB37

Empurre o botão de liberação da tampa traseira para abrir a tampa traseira ①. Insira a Bateria WB37 no compartimento da bateria e empurre para frente até que ela se encaixe firmemente ②. Para remover a Bateria WB37, pressione e mantenha pressionado o botão de liberação da bateria.

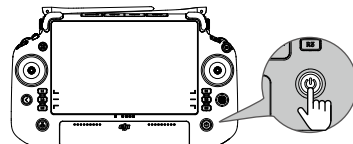


### Verificação dos níveis da bateria

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

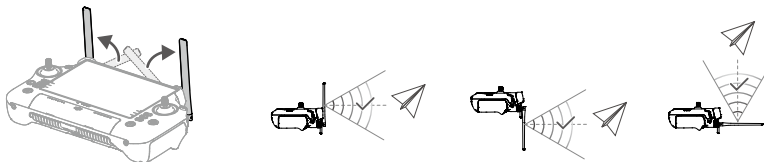
### Como ligar/desligar

Pressione, depois pressione e mantenha pressionado para ligar ou desligar o controle remoto. O controle remoto precisa ser ativado antes de ser utilizado pela primeira vez. Siga as instruções para ativar.



### Como ajustar as antenas

Levante e ajuste as antenas. A potência do sinal do controle remoto é afetada pela posição das antenas.

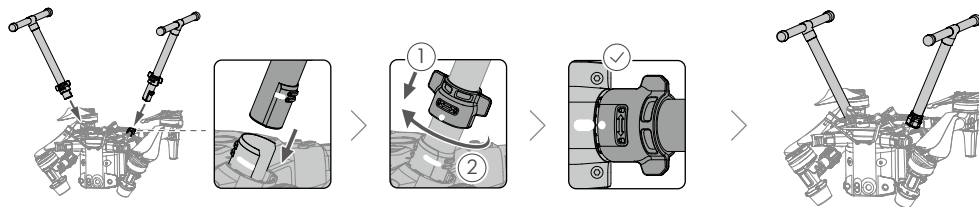


• O controle remoto não pode ser ligado antes da ativação da bateria interna. A bateria interna do controle remoto também pode ser ativada após encaixar a Bateria WB37.

### 3. Como preparar a aeronave

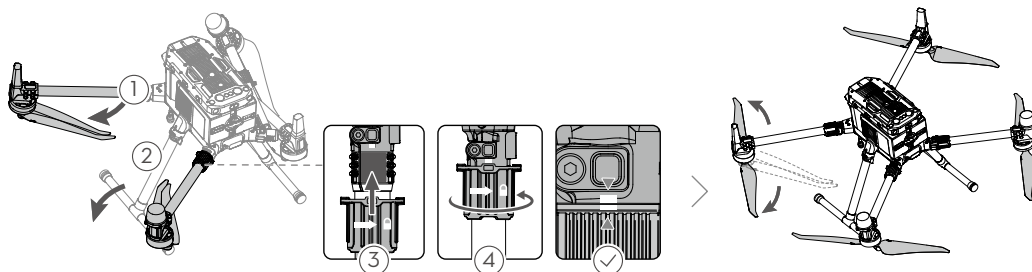
#### Como instalar os trens de pouso

Insira o trem de pouso após alinhar as marcações vermelhas com a posição de montagem, deslize a trava do trem de pouso até a extremidade do trem de pouso e gire-o até que a marcação vermelha esteja alinhada com a marcação de alinhamento.

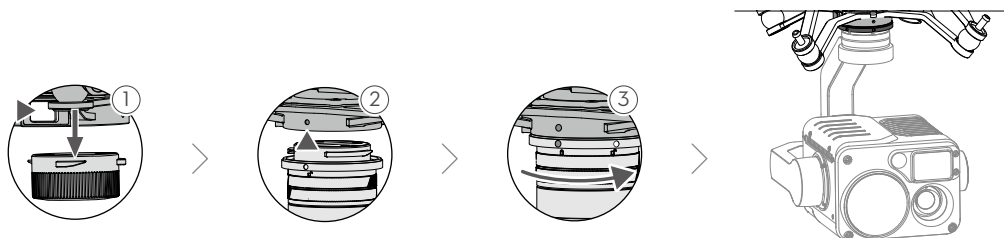


#### Desdobrando a aeronave

- Desdobre os braços frontais e depois os braços traseiros da estrutura.
- Trave os braços da estrutura e desdobre as hélices.

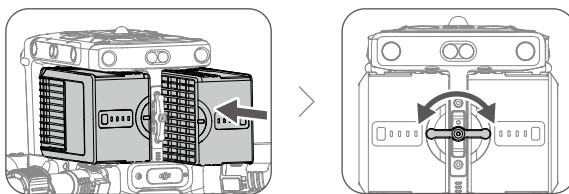


#### Como instalar a câmera com estabilizador



## Como instalar a Bateria de Voo Inteligente

Insira duas baterias e trave o botão de liberação da bateria.



**Verificar o nível da bateria:** pressione o botão do nível da bateria uma vez.

**Ligar/desligar:** pressione e, em seguida, pressione e mantenha o botão Liga/Desliga pressionado para ligar/desligar a aeronave.

## 4. Voo

Ligue o controle remoto e a aeronave e, em seguida, inicie o DJI PILOT™ 2.



- Ative a aeronave no DJI Pilot 2 antes de utilizá-la pela primeira vez. Siga as instruções na tela para ativação. É necessário estar conectado à internet.
- O controle remoto já estará vinculado à aeronave ao ser adquirido como parte de um combo. Caso contrário, siga as instruções na tela para vincular o controle remoto à aeronave após a ativação.
- Certifique-se de concluir a Lista de verificação pré-voo antes da decolagem.

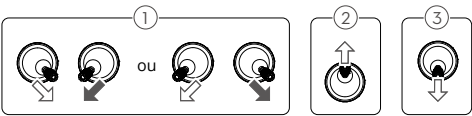
### Lista de verificação pré-voo

- a. Certifique-se de que o controle remoto e as baterias da aeronave estejam totalmente carregados, de que as Baterias TB65 estejam instaladas corretamente e os botões de liberação da bateria estejam travados.
- b. Certifique-se de que as hélices estejam presas com segurança e não estejam danificadas ou deformadas, que não haja objetos estranhos dentro ou sobre os motores ou hélices, que as pás e braços da hélice estejam desdobrados e que os braços da estrutura estejam travados.
- c. Certifique-se de que as lentes dos sistemas visuais, das câmeras, o vidro dos sensores infravermelhos e as luzes auxiliares estejam limpos e desbloqueados.
- d. Certifique-se de que as antenas do controle remoto estejam ajustadas na posição adequada.
- e. Coloque a aeronave em terreno aberto e plano. Certifique-se de que não haja obstáculos, edifícios ou árvores nas proximidades e de que a aeronave esteja a 5 m de distância do piloto. O piloto deve estar voltado para a parte traseira da aeronave.
- f. Para garantir a segurança do voo, abra a exibição da câmera do DJI Pilot 2 e verifique os parâmetros na Lista de verificação pré-voo.
- g. Divida o espaço aéreo para o voo quando várias aeronaves estiverem operando simultaneamente, a fim de evitar colisões no ar.





Decolagem e pouso manuais

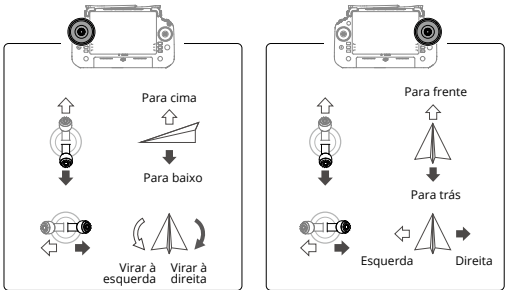


- 1 Iniciar/interromper os motores: execute o Comando combinado do pino de controle e mantenha pressionado por dois segundos.
- 2 Decolar: empurre lentamente o pino de controle esquerdo (Modo 2) para cima para decolar.
- 3 Pouso: empurre lentamente o pino de controle esquerdo (Modo 2) para baixo até a aeronave pousar. Segure por três segundos para interromper os motores.

Especificações

|                                                          |                                                                                            |
|----------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------|
| Aeronave (Modelo: M350 RTK)                              |                                                                                            |
| Peso máx. de decolagem                                   | 9,2 kg                                                                                     |
| Duração máx. de voo                                      | Aprox. 55 min (medido ao voar a 29 km/h em condições sem vento)                            |
| Temperatura de funcionamento                             | -20° a 50 °C                                                                               |
| Frequência de funcionamento                              | 2,4000 a 2,4835 GHz; 5,725 a 5,850 GHz                                                     |
| Potência do transmissor (EIRP)                           | 2,4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC)<br>5,8 GHz: <33 dBm (FCC/SRRC), <14 dBm (CE) |
| GNSS                                                     | GPS+GLONASS+BeiDou+Galileo                                                                 |
| Bateria de Voo Inteligente (Modelo: TB65-5880mAh-44.76V) |                                                                                            |
| Capacidade                                               | 5880 mAh                                                                                   |
| Tipo de bateria                                          | Li-ion                                                                                     |
| Energia                                                  | 263,2 Wh                                                                                   |
| Temperatura de carregamento                              | 5° a 40 °C                                                                                 |
| Controle remoto (Modelo: RM700B)                         |                                                                                            |
| Bateria interna                                          | Li-ion (6500 mAh a 7,2 V)                                                                  |

Modo dos pinos de controle



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

|                                |                                                                                                                                             |
|--------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| O3 Enterprise                  |                                                                                                                                             |
| Frequência de funcionamento    | 2,4000 a 2,4835 GHz; 5,725 a 5,850 GHz                                                                                                      |
| Potência do transmissor (EIRP) | 2,4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC)<br>5,8 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <23 dBm (SRRC)                                       |
| Wi-Fi                          |                                                                                                                                             |
| Protocolo                      | Wi-Fi 6                                                                                                                                     |
| Frequência de funcionamento    | 2,4000 a 2,4835 GHz; 5,150 a 5,250 GHz; 5,725 a 5,850 GHz                                                                                   |
| Potência do transmissor (EIRP) | 2,4 GHz: <26 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC)<br>5,1 GHz: <26 dBm (FCC), <23 dBm (CE/SRRC/MIC)<br>5,8 GHz: <26 dBm (FCC/SRRC), <14 dBm (CE) |
| Bluetooth                      |                                                                                                                                             |
| Protocolo                      | Bluetooth 5.1                                                                                                                               |
| Frequência de funcionamento    | 2,4000 a 2,4835 GHz                                                                                                                         |
| Potência do transmissor (EIRP) | <10 dBm                                                                                                                                     |



CONTACT  
DJI SUPPORT



微信扫一扫关注  
大疆行业应用服务公众号

This content is subject to change without notice.  
Download the latest version from



<https://enterprise.dji.com/matrice-350-rtk/downloads>

If you have any questions about this document, please  
contact DJI by sending a message to **DocSupport@dji.com**.

DJI and MATRICE are trademarks of DJI.

Copyright © 2023 DJI All Rights Reserved.



YCBZ5500242702

