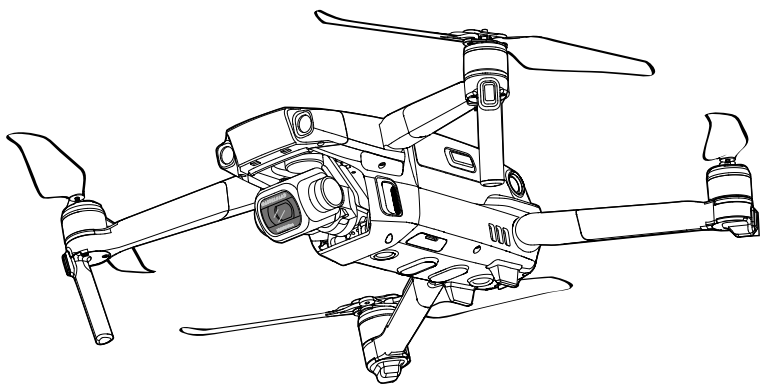


MAVIC 2 PRO/ZOOM

Manual de usuario v1.2

2018.09



Búsqueda por palabra clave

Busque palabras clave como “batería” e “instalar” para encontrar un tema. Si utiliza Adobe Acrobat Reader para leer este documento, pulse Ctrl+F en Windows o Comando+F en Mac para iniciar la búsqueda.

Navegación a un tema

Visualice la lista completa de temas en el índice. Haga clic en un tema para navegar hasta esa sección.

Impresión de este documento

Este documento admite la impresión en alta resolución.

Uso de este manual

Leyenda

 Advertencia

 Importante

 Trucos y consejos

 Referencia

Leer antes del primer vuelo

Lea los siguientes documentos antes de utilizar MAVIC™ 2 Pro/Zoom:

1. Contenido del embalaje del Mavic 2 Pro/Zoom
2. Manual de usuario del Mavic 2 Pro/Zoom
3. Guía de inicio rápido del Mavic 2 Pro/Zoom
4. Renuncia de responsabilidad y directrices de seguridad del Mavic 2 Pro/Zoom
5. Directrices de seguridad de la Batería de Vuelo Inteligente del Mavic 2 Pro/Zoom

Se recomienda ver todos los videotutoriales del sitio web oficial de DJI™ y leer la Renuncia de responsabilidad y directrices de seguridad del Mavic 2 Pro/Zoom antes del primer uso. Prepárese para su primer vuelo leyendo la Guía de inicio rápido del Mavic 2 Pro/Zoom y consulte el Manual del usuario del Mavic 2 Pro/Zoom para obtener más información.

Videotutoriales

Diríjase a la siguiente dirección o escanee el código QR de la derecha para ver los videotutoriales del Mavic 2 Pro/Zoom, que muestran cómo utilizar el Mavic 2 Pro/Zoom de forma segura:

<http://www.dji.com/mavic-2/info#video>



Descargue la aplicación DJI GO 4

Asegúrese de utilizar la aplicación DJI GO™ 4 durante el vuelo. * Escanee el código QR de la derecha para descargar la última versión. La versión para Android de DJI GO 4 es compatible con Android 4.4 y versiones posteriores. La versión para iOS de DJI GO 4 es compatible con iOS 10.0.2 y versiones posteriores.

* Para aumentar la seguridad, el vuelo se restringe a una altura de 30 m y a un alcance de 50 m cuando no está conectado o no se inicia sesión en la aplicación durante el vuelo. Esto se aplica a DJI GO 4 y todas las aplicaciones compatibles con la aeronave DJI.



Descargar DJI Assistant 2 para Mavic

Descargue DJI Assistant 2 para Mavic en <http://www.dji.com/mavic-2/info#downloads>.

Contenido

Uso de este manual	2
Leyenda	2
Leer antes del primer vuelo	2
Videotutoriales	2
Descargue la aplicación DJI GO 4	2
Descargar DJI Assistant 2 para Mavic	2
Perfil del producto	6
Introducción	6
Preparación del Mavic 2 Pro/Zoom	6
Preparación del control remoto	8
Diagrama de la aeronave	9
Activación	11
Aeronave	13
Modos de vuelo	13
Ledes e indicador de estado de la aeronave	14
Regreso al punto de origen	15
Sistemas de visión y sistemas de detección por infrarrojos	20
Modos de vuelo inteligente	23
Sistema avanzado de asistencia al piloto	32
Registrador de vuelo	32
Montaje y desmontaje de las hélices	33
Batería de Vuelo Inteligente	34
Estabilizador y cámara	37
Control remoto	41
Uso del control remoto	41
Vinculación del control remoto	47
Aplicación DJI GO 4	49
Equipo	49
Editor	52
SkyPixel	52
Yo	52

Vuelo	55
Requisitos del entorno de vuelo	55
Límites de vuelo y zonas GEO	55
Lista de comprobación previa al vuelo	57
Despegue/aterrizaje automático	57
Arranque/parada de los motores	58
Vuelo de prueba	58
Apéndice	61
Especificaciones	61
Calibración de la brújula	64
Actualizaciones del firmware	65
Información del menú de la pantalla LCD del control remoto	66
Información posventa	67

Perfil del producto

En esta sección se presenta el Mavic Pro 2 Pro/Zoom y se enumeran los componentes de la aeronave y del control remoto.

Perfil del producto

Introducción

El DJI Mavic 2 Pro/Zoom cuenta con sistemas de visión omnidireccionales y sistemas de detección por infrarrojos. Capture fotos complejas con facilidad gracias a las tecnologías de la firma DJI, como la detección de obstáculos y los modos de vuelo inteligente como Hyperlapse, Punto de interés, ActiveTrack™ 2.0, TapFly, QuickShots, Panorámica y los sistemas avanzados de asistencia al piloto (APAS).

El Mavic 2 Pro cuenta con un estabilizador en 3 ejes y una cámara con un sensor CMOS de 1" (desarrollada de forma conjunta entre DJI y Hasselblad) que permite grabar vídeo 4K, hacer fotos de 20 megapíxeles y admite filtros. El Mavic 2 Zoom cuenta con una cámara totalmente estable, gracias a un estabilizador en 3 ejes, que graba vídeos 4K, hace fotos de 12 megapíxeles, admite zoom óptico 2x, objetivos de 24-48 mm y filtros.

El Mavic 2 Pro/Zoom utiliza la última tecnología para aumentar la estabilidad y la calidad de las imágenes, reduce el rango de vibración angular del Mavic 2 Zoom a $\pm 0,005^\circ$ y el rango de vibración angular del Mavic 2 Pro a $\pm 0,01^\circ$.

El control remoto lleva incorporada la tecnología de transmisión de largo alcance de DJI OCUSSYNC™ 2.0, que ofrece un alcance de transmisión máximo de 8 km y permite visualizar vídeo de la aeronave mediante DJI GO 4 en su dispositivo móvil a 1080p. El control remoto funciona tanto a 2.4 GHz como a 5.8 GHz, y puede seleccionar el mejor canal de transmisión automáticamente sin ninguna latencia. La aeronave y la cámara se pueden controlar fácilmente con los botones incluidos. La pantalla LCD integrada ofrece información sobre la aeronave en tiempo real, mientras que las palancas de control desmontables facilitan el almacenamiento del control remoto. El tiempo máximo de funcionamiento es de 2 horas y 15 minutos. El Mavic 2 Pro/Zoom alcanza una velocidad máxima de vuelo de 72 km/h y un tiempo máximo de vuelo de 31 minutos.



- La principal diferencia entre Mavic 2 Pro y Mavic 2 Zoom es la cámara. Las descripciones generales que incluye este manual se aplican tanto a Mavic 2 Pro como a Mavic 2 Zoom.



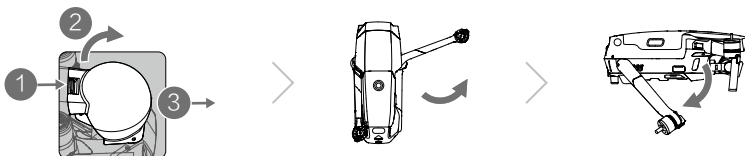
- El tiempo máximo de vuelo se probó en un entorno sin viento mientras volaba a una velocidad constante de 25 km/h y la velocidad máxima de vuelo se probó a la altura del nivel del mar sin viento. Estos valores son solo para referencia.
- El control remoto es capaz de alcanzar su distancia máxima de transmisión (FCC) en una zona abierta amplia sin interferencias electromagnéticas y a una altitud de unos 120 metros. El tiempo de funcionamiento máximo fue probado en un entorno de laboratorio. Este valor se proporciona solo como referencia.
- 5,8 GHz no es compatible con algunas regiones. Por favor, respete las leyes y regulaciones locales.

Preparación del Mavic 2 Pro/Zoom

Preparación de la aeronave

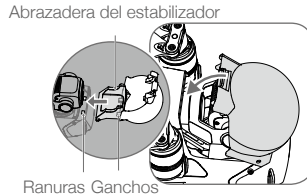
Todos los brazos de la aeronave se pliegan antes de embalarla en la fábrica. Siga los siguientes pasos para desplegar la aeronave.

1. Retire el protector del estabilizador de la cámara.
2. Despliegue los brazos delanteros, y luego despliegue los brazos traseros.



*Coloque el protector del estabilizador cuando no esté en uso.

- 1) Mantenga el estabilizador en su sitio y coloque la abrazadera del estabilizador entre la aeronave y el estabilizador.
- 2) Asegúrese de que los ganchos del protector del estabilizador están enganchados en las ranuras de la aeronave. A continuación, cierre el protector del estabilizador y fíjelo con la banda de sujeción. Escuchará un clic cuando el protector quede fijado de forma segura.

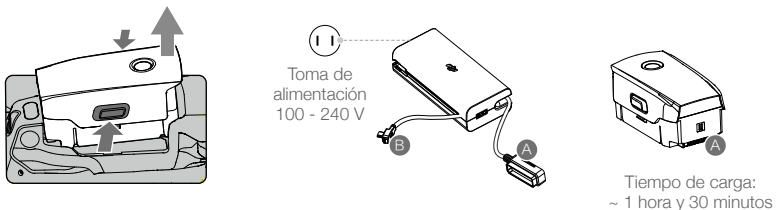


3. Fijación de las hélices.

Fije las hélices con las marcas blancas en los motores con marcas blancas. Presione la hélice hacia abajo sobre los motores y gírela hasta que esté asegurada. Acople las otras hélices a los motores sin marcar. Despliegue todas las palas de las hélices.



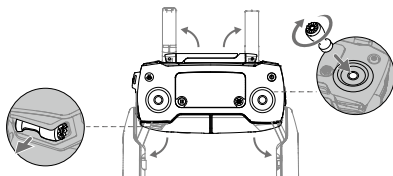
4. Todas las Baterías de Vuelo Inteligente se ponen en modo suspendido antes de su envío para garantizar la seguridad. Utilice el adaptador de alimentación de CA para cargar y activar las Baterías de Vuelo Inteligente por primera vez. Para cargar una Batería de Vuelo Inteligente después de un vuelo, retírela de la aeronave y conéctela al adaptador de alimentación de CA.



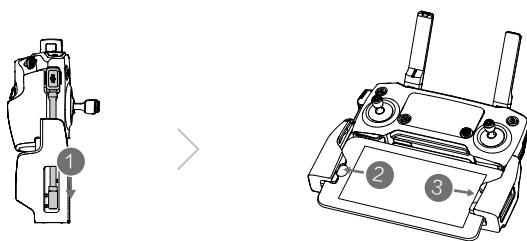
- Despliegue los brazos delanteros y las hélices antes de desplegar los brazos traseros.
- Es normal que haya fricción en los brazos y en la aeronave debido al diseño firmemente plegable del Mavic 2 Pro/Zoom.
- Asegúrese de retirar el protector del estabilizador y de que todos los brazos y hélices estén desplegados antes de encender la aeronave. De lo contrario, puede afectar el autodiagnóstico de la aeronave.

Preparación del control remoto

1. Despliegue las abrazaderas para dispositivos móviles y las antenas.
2. Retire las palancas de control de sus ranuras de almacenamiento en el control remoto y móntelas en su lugar.



3. Elija un cable RC apropiado en función del tipo de dispositivo móvil. Hay un cable con un conector Lightning conectado de forma predeterminada al enganche para cable. También se incluyen cables micro USB y USB-C en la caja. Conecte el extremo del cable RC a su dispositivo móvil. Fije el dispositivo móvil empujando ambas abrazaderas hacia dentro.

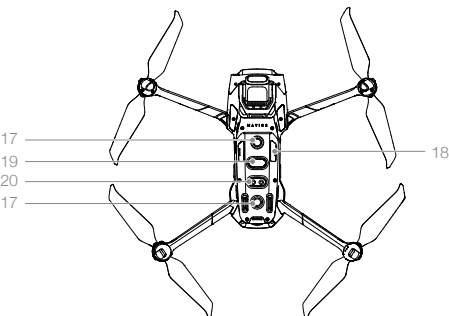
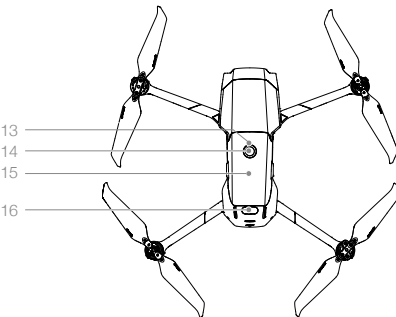
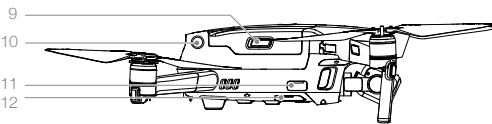
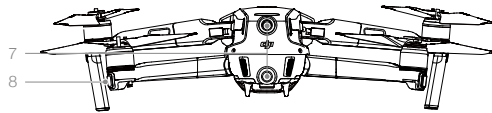
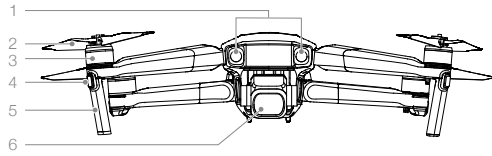


Consulte la figura siguiente para saber cómo se sustituye el cable RC. El deslizador de cable RC se debe sustituir si se utiliza un cable RC USB-C.

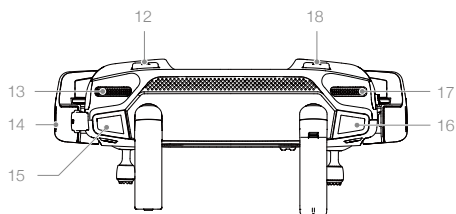
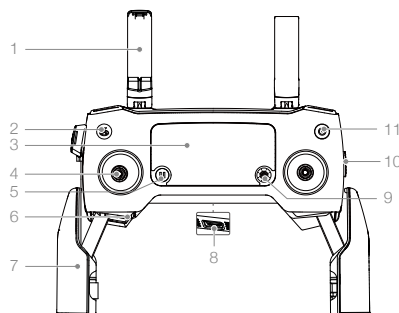


- También puede conectar su dispositivo móvil al control remoto mediante un cable USB si el dispositivo móvil es demasiado grande para colocarlo en las abrazaderas. Conecte un extremo del cable al dispositivo móvil y el otro al puerto USB situado en la parte inferior del control remoto.
- No utilice el cable Micro USB ni los puertos USB de forma simultánea para transmitir vídeo. Retire el cable de un puerto antes de conectar un dispositivo al otro puerto para transmitir vídeo.

Diagrama de la aeronave



1. Sistema de visión frontal
2. Hélices
3. Motores
4. Ledes frontales
5. Antenas
6. Cámara y estabilizador
7. Sistema de visión trasero
8. Indicador de estado de la aeronave
9. Bandas de sujeción de la batería
10. Sistema de visión lateral
11. Puerto USB-C
12. Botón de vinculación/indicador de estado de vinculación
13. Ledes de nivel de la batería
14. Botón de encendido
15. Batería de Vuelo Inteligente
16. Sistema de detección por infrarrojos superior
17. Sistema de visión inferior
18. Ranura para tarjeta microSD
19. Sistema de detección por infrarrojos inferior
20. Luz auxiliar inferior



1. Antenas

Transmiten las señales inalámbricas de control y de vídeo.

2. Botón de regreso al punto de origen (RPO)

Mantenga pulsado el botón para iniciar el RPO. La aeronave regresa al último punto de origen registrado. Pulse de nuevo para cancelar el RPO.

3. Pantalla LCD

Muestra el estado del sistema de la aeronave y del control remoto.

4. Palancas de control extraíbles

Los palancas de control extraíbles se guardan fácilmente. El control de vuelo predeterminado es el Modo 2. Establecer el modo de control de vuelo en DJI GO 4.

5. Botón de detener vuelo

Púselo para hacer que la aeronave frene y realice vuelo estacionario (solo cuando están disponibles el GPS o el sistema de visión). El botón de detener vuelo tiene diferentes funciones en diferentes modos de Vuelo Inteligente. Para obtener más información, consulte la sección modo de vuelo inteligente.

6. Ranura de almacenamiento de las palancas de control

Para guardar las palancas de control.

7. Abrazaderas para dispositivo móvil

Permite fijar el dispositivo móvil al control remoto.

8. Puerto de transmisión de vídeo de reserva (USB)

Conéctelo a un dispositivo móvil para transmitir vídeo a través de un cable USB estándar.

9. Botón 5D

La configuración predeterminada se muestra a continuación. La configuración se puede ajustar según sus preferencias en DJI GO 4.

Izquierda: Disminuye el valor de EV.

Derecha: Aumenta el valor de EV.

Arriba: Vuelve a centrar el estabilizador o lo orienta hacia abajo.

Abajo: Vuelve a centrar el estabilizador o lo orienta hacia abajo.

Pulsar: Abre el menú Vuelo Inteligente de DJI GO 4.

10. Interruptor de modo de vuelo

Permite cambiar entre modo S, modo P y modo T.

11. Botón de encendido

Púselo una vez para comprobar el nivel de batería actual. Púselo una vez, después otra y mantenga pulsado para encender o apagar el control remoto.

12. Botón C1 (personalizable)

La configuración por defecto es el enfoque central. Ajuste la configuración según sus preferencias en DJI GO 4.

13. Dial del estabilizador

Controla la inclinación de la cámara.

14. Puerto de alimentación/transmisión de vídeo (microUSB)

Conéctese a un dispositivo móvil para vincular vídeos a través del cable RC. Conecte el adaptador de alimentación de CA para cargar la batería del control remoto.

15. Botón de grabación

Púlselo para comenzar a grabar vídeo. Vuelva a pulsarlo para detener la grabación.

16. Botón de enfoque/obturador

Púlselo hasta la mitad para enfocar automáticamente. Púlselo una vez para hacer fotos según el modo seleccionado en el DJI GO 4.

17. Dial de ajuste de apertura/obturador (Mavic 2 Pro)

Gire el dial para ajustar la compensación de exposición (cuando está en modo P), el diafragma (cuando está en modo Prioridad de apertura y Manual) o el obturador (cuando está en modo S).

Dial de ajuste de zoom (Mavic 2 Zoom)

Gírelo para ajustar el zoom de la cámara Mavic 2 Zoom.

18. Botón C2 (personalizable)

La configuración por defecto es la reproducción. Ajuste la configuración según sus preferencias en DJI GO 4.

Activación

El Mavic 2 Pro/Zoom requiere activación antes del primer uso. Siga la guía en pantalla para activar Mavic 2 Pro/Zoom mediante DJI GO 4.

Aeronave

En esta sección se describen el controlador de vuelo, la Batería de Vuelo Inteligente y los sistemas de visión frontal, trasero e inferior.

Aeronave

El Mavic 2 Pro/Zoom consta de un controlador de vuelo, sistemas de visión, un sistema de transmisión de video, un sistema de propulsión y una Batería de Vuelo Inteligente. Consulte el diagrama de la aeronave en la sección Perfil del producto.

Modos de vuelo

El Mavic 2 Pro/Zoom tiene tres modos de vuelo, más un cuarto modo de vuelo al que la aeronave cambia en ciertas circunstancias:

Modo P (Posicionamiento): El modo P funciona mejor cuando hay buena intensidad de señal GPS. La aeronave utiliza el GPS y los sistemas de visión para encontrar su ubicación, estabilizarse y navegar entre obstáculos. Los modos de vuelo inteligente están habilitados en este modo.

Cuando los sistemas de visión frontal y trasero están habilitados y las condiciones de iluminación son suficientes, el ángulo de altitud máxima de vuelo es de 25°, la velocidad máxima de vuelo hacia adelante es de 50 km/h y la velocidad máxima de vuelo hacia atrás es de 43 km/h.

Nota: El modo P requiere movimientos de palanca más amplios para alcanzar altas velocidades.

La aeronave cambia automáticamente al modo Atti cuando los sistemas de visión no están disponibles o están desactivados y cuando la señal GPS es débil o la brújula experimenta interferencias. Cuando los sistemas de visión no están disponibles, la aeronave no puede posicionarse o frenar automáticamente, lo que aumenta el riesgo durante el vuelo. En el modo Atti, el entorno afecta con mayor facilidad a la aeronave. Los factores del entorno, como el viento, pueden provocar un desplazamiento horizontal, lo que puede presentar riesgos, especialmente al volar en espacios limitados.

Modo S (Sport): En el modo S, los sistemas de visión están desactivados y la aeronave utiliza únicamente el GPS para el posicionamiento. La velocidad máxima de vuelo es de 72 km/h. Por tanto, los modos de vuelo inteligente no están disponibles y la aeronave no puede detectar ni evitar obstáculos.

Nota: Las respuestas de la aeronave en el modo S están optimizadas para una mayor agilidad y rapidez, lo que hace que sea más sensible a los movimientos de las palancas.

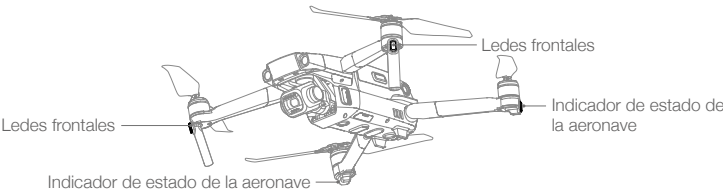
Modo T (Trípode): El modo T se basa en el Modo P y la velocidad de vuelo es limitada, lo que hace que la aeronave sea más estable durante la grabación. La velocidad máxima de vuelo, la velocidad máxima de ascenso y la velocidad máxima de descenso es 1 m/s. Los modos de vuelo inteligente no están disponibles en el modo T.



- Los sistemas de visión frontal, trasero y lateral y el sistema de detección por infrarrojos superior están desactivados en el modo S, lo que significa que la aeronave no puede detectar automáticamente obstáculos en su trayectoria.
- La velocidad y la distancia de frenado máximas de la aeronave aumentan significativamente en el modo S. En condiciones sin viento es necesaria una distancia mínima de frenado de 30 metros.
- La velocidad de descenso aumenta significativamente en el modo S.
- La respuesta de la aeronave aumenta considerablemente en el modo S, por lo que un pequeño desplazamiento de palanca en el control remoto hará que la aeronave recorra una larga distancia. Preste atención y mantenga un espacio de maniobra adecuado durante el vuelo.
- Utilice el interruptor de modo de vuelo del control remoto para cambiar entre los modos de vuelo de la aeronave. Habilite Modos de vuelo múltiples en DJI GO 4 para alternar entre diferentes modos de vuelo.

Ledes e indicador de estado de la aeronave

El Mavic 2 Pro/Zoom dispone de ledes frontales e indicadores de estado de la aeronave, como se muestra en la siguiente imagen.



Los ledes delanteros muestran la orientación de la aeronave y se iluminan en rojo cuando la aeronave se enciende para indicar la parte delantera de la aeronave (se pueden apagar en DJI GO 4).

Los indicadores de estado de la aeronave comunican el estado del sistema de control de vuelo. Consulte la tabla siguiente para obtener más información sobre los indicadores de estado de la aeronave. Los indicadores de estado de la aeronave también parpadean mientras se registra el punto de origen, como se describe en la sección Regreso al punto de origen.

Estados de los indicadores de estado de la aeronave

	Color	Parpadeo/fijo	Descripción de estado de la aeronave
Estados normales			
	Parpadeo alternativo en rojo, verde y amarillo	Parpadeo	Encendiendo y realizando pruebas de autodiagnóstico
	Amarillo	Parpadea cuatro veces	Calentando
	Verde	Parpadea lentamente	Modo P con GPS
	Verde	Parpadeo doble periódico	Modo P con sistemas de visión frontal e inferior
	Amarillo	Parpadea lentamente	Sin GPS, sistema de visión frontal o sistema de visión inferior
	Verde	Parpadea rápidamente	Frenado
Estados de advertencia			
	Amarillo	Parpadea rápidamente	Pérdida de señal del control remoto
	Rojo	Parpadea lentamente	Batería baja
	Rojo	Parpadea rápidamente	Batería a punto de agotarse
	Rojo	Parpadeo	Error de IMU
	Rojo	Fijo	Error crítico
	Parpadeo alternativo en rojo y amarillo	Parpadea rápidamente	Es necesario calibrar la brújula

Regreso al punto de origen

La función Regreso al punto de origen (RPO) hace que la aeronave vuelva al último punto de origen registrado. Hay tres tipos de RPO: RPO inteligente, RPO por batería baja y RPO de seguridad. En esta sección se describen estos tres casos detalladamente.

	GPS	Descripción
Punto de origen		Si se había captado una señal GPS intensa antes del despegue, el punto de origen es la ubicación desde la que despegó la aeronave. La intensidad de la señal GPS se indica con el icono de GPS (). El indicador de estado de la aeronave parpadeará rápidamente en verde cuando se registre el punto de origen.

RPO inteligente

Si la señal GPS es lo suficientemente potente, se puede utilizar RPO inteligente para llevar la aeronave de vuelta al punto de origen. RPO inteligente se inicia al tocar  en DJI GO 4 o manteniendo pulsado el botón RPO del control remoto.

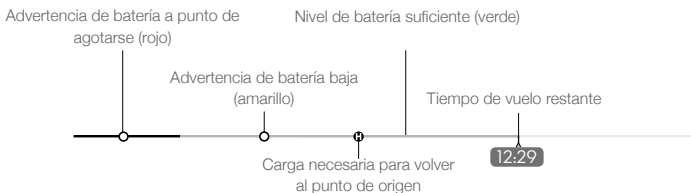
Salga del RPO inteligente tocando  en DJI GO 4 o pulsando el botón RPO del control remoto.

RPO por batería baja

RPO por batería baja se activa cuando la Batería de Vuelo Inteligente se agota hasta un punto que pueda afectar al regreso seguro de la aeronave. Vuelva al punto de origen o aterrice la aeronave de inmediato cuando se le indique. DJI GO 4 muestra una advertencia cuando el nivel de batería es bajo. La aeronave regresará automáticamente al punto de origen si no se realiza ninguna acción tras una cuenta atrás de 10 segundos. El usuario puede cancelar el procedimiento RPO al pulsar el botón RPO o el botón de detener vuelo en el control remoto.

Si se cancela el procedimiento RPO tras recibir una advertencia de nivel de batería bajo, puede que la Batería de Vuelo Inteligente no disponga de la carga suficiente para que la aeronave aterrice de forma segura, de modo que podría sufrir una caída o perderse. Los umbrales para las advertencias del nivel de batería se determinan automáticamente en función de la altitud actual de la aeronave y de su distancia al punto de origen.

La aeronave aterrizará automáticamente si el nivel actual de la batería solo llega para que la aeronave aterrice desde la altitud actual. El usuario no puede cancelar el aterrizaje automático pero sí puede utilizar el control remoto para modificar la orientación de la aeronave durante el proceso de aterrizaje.



Barra del indicador de nivel de batería de DJI GO 4



- Las zonas de color y los marcadores de la barra del indicador de nivel de batería de DJI GO 4 reflejan el tiempo de vuelo restante estimado. Se ajustan automáticamente, de acuerdo con la ubicación y el estado actual de la aeronave.
- Si el nivel actual de la batería solo permite a la aeronave descender desde su altitud actual, se activa una advertencia de batería a punto de agotarse y la aeronave descende y aterriza automáticamente. Esta acción no se puede cancelar. Si hay riesgo de colisión, pulse el acelerador e intente evitarla.
- Si el nivel de batería es suficiente, la barra del indicador de nivel de batería de la aplicación DJI GO 4 muestra el tiempo de vuelo restante estimado en función del nivel actual.

Si aparece la advertencia de nivel de batería, actúe como se indica en la siguiente tabla.
Advertencias de nivel de batería y RPO (cuando se usa el firmware v00.06.00.00)

Advertencia	Estado de la aeronave Indicador	Aplicación DJI GO 4	Observaciones/instrucciones
Batería baja	Parpadea en rojo lentamente	Ofrece la opción de regresar al punto de origen automáticamente o reanudar el vuelo normal. Si no se realiza ninguna acción, la aeronave irá automáticamente al punto de origen después de 10 segundos.	El nivel de batería es bajo. Haga regresar la aeronave y aterrice rápidamente; a continuación, detenga los motores y reemplace la batería.
Muy bajo Nivel de batería	Parpadea en rojo rápidamente	La pantalla parpadea en rojo.	La aeronave descende y aterriza automáticamente. Este procedimiento no se puede cancelar. Si hay riesgo de colisión, pulse el acelerador e intente evitarla.

Advertencias de nivel de batería y RPO (cuando se usa el firmware actualizado v01.00.00.00)

Advertencia	Instrucciones	Estado de la aeronave Indicador	Aplicación DJI GO 4	Acciones
Nivel de batería bajo	El nivel restante de la batería es compatible con RPO.	Parpadea en rojo lentamente	Elija RPO o reanudar el vuelo normal.	Seleccione una opción. Si no se toma ninguna acción, la aeronave iniciará el procedimiento RPO.
	El nivel restante de la batería admite RPO de emergencia (cuando está en RPO, con una señal RC normal y a una altitud superior a 50 m).		Elija RPO de emergencia o reanudar RPO.	Seleccione una opción. RPO de emergencia (la aeronave desciende a 50 m y regresa al punto de origen) o reanudar RPO (la aeronave vuela hacia el punto de origen sin descender). Si no se toma ninguna acción, la aeronave iniciará el procedimiento RPO de emergencia.
	El nivel restante de la batería es compatible con el aterrizaje de emergencia (cuando está en RPO con una señal RC normal).		La aeronave aterriza. La acción no se puede cancelar.	La aeronave aterriza inmediatamente.
A punto de agotarse Nivel de batería	La aeronave aterriza después de 10 segundos (cuando vuela normalmente con un nivel crítico de batería).	Parpadea en rojo rápidamente	La aeronave aterriza después de 10 segundos. La acción no se puede cancelar.	La aeronave aterriza después de 10 segundos.
	La aeronave aterriza automáticamente (cuando vuela normalmente con un nivel de batería baja extremadamente crítico).		La aeronave aterriza inmediatamente. La acción no se puede cancelar.	La aeronave aterriza inmediatamente.

RPO de seguridad

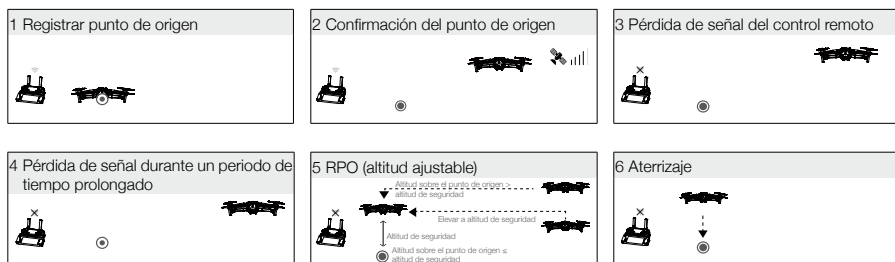
El sistema de visión frontal permite a la aeronave crear un mapa en tiempo real de su ruta a medida que vuela. Si se ha registrado previamente el punto de origen y la brújula funciona con normalidad, el RPO de seguridad se activará automáticamente si se pierde la señal del control remoto durante más de dos segundos.

Cuando se activa el RPO de seguridad, la aeronave comienza a volar hacia el punto de origen siguiendo la misma ruta que realizó durante la ida. Si la señal del control remoto se recupera en un plazo de 60 segundos a partir de la activación del RPO de seguridad, la aeronave hace vuelo estacionario en su ubicación actual durante 10 segundos y espera indicaciones del piloto. El usuario puede tocar  en DJI GO 4 o pulsar el botón de RPO del control remoto para cancelar el RPO de seguridad y volver a tomar el control. Si el piloto no da indicaciones, la aeronave vuelve al punto de origen en línea recta. Si no se recupera la señal del control remoto en los 60 segundos posteriores a la activación del RPO de seguridad, la aeronave deja de seguir la misma ruta que durante la ida y vuela al punto de origen en línea recta.

Procedimiento RPO

El RPO inteligente, el RPO por batería baja y el RPO de seguridad siguen este procedimiento:

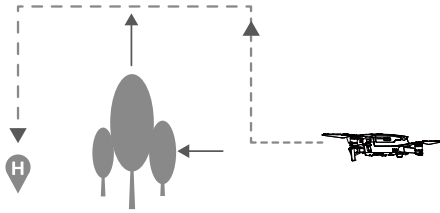
1. La aeronave ajusta su orientación.
2. a. Si la aeronave está a más de 20 m del punto de origen cuando comienza el procedimiento de RPO, ascenderá a la altitud de RPO preestablecida y luego volará al punto de origen a una velocidad de 12 m/s. Si la altitud actual es más alta que la altitud RPO, la aeronave volará al punto de origen a la altitud actual. Los sistemas de visión frontal y trasero están habilitados.
- b. Si la aeronave se encuentra entre 5 m y 20 m del punto de origen cuando comienza el procedimiento RPO:
 - i. Si la opción RPO a la altitud actual está activada, la aeronave regresará al punto de origen a la altitud actual, a menos que esta sea inferior a 2 m, en cuyo caso ascenderá a 2 m y volará al punto de origen a una velocidad de 3 m/s.
 - ii. Si la opción RPO a la altitud actual está desactivada, la aeronave aterrizará inmediatamente.
- c. Si la aeronave está a menos de 5 m del punto de origen, aterrizará inmediatamente.
3. Después de llegar al punto de origen, la aeronave aterrizará y los motores se detendrán.



Sistema Anticolisión durante RPO

Siempre que las condiciones de luz sean adecuadas para el funcionamiento de los sistemas de visión frontal y trasero, el Mavic 2 Pro/Zoom detectará y tratará de evitar de forma activa los obstáculos durante el RPO. El procedimiento del sistema anticolisión es el siguiente:

1. La aeronave reduce la velocidad al detectar un obstáculo.
2. La aeronave se detiene, hace vuelo estacionario y asciende verticalmente hasta dejar de detectar el obstáculo.
3. Se reanuda el procedimiento de RPO. La aeronave vuela al punto de origen a la nueva altitud.



- La aeronave no puede volver al punto de origen si la señal de GPS es débil o nula.
- En el RPO inteligente y en el RPO por batería baja, la aeronave asciende automáticamente a una altura de 20 m. Una vez alcanzada la altitud de 20 m o superior, mueva la palanca del acelerador para detener el ascenso de la aeronave y volar al punto de origen a su altitud actual.
- La aeronave no podrá esquivar obstáculos durante el RPO de seguridad si no están disponibles los sistemas de visión frontal y trasero. Es importante definir una altitud RPO adecuada antes de cada vuelo. Inicie DJI GO 4, toque , a continuación, defina la altitud RPO.
- Durante el RPO, la velocidad y la altitud de la aeronave pueden controlarse con el control remoto o con DJI GO 4, pero su orientación y la dirección de vuelo los controla el controlador de vuelo.
- Durante el RPO, los obstáculos a ambos lados de la aeronave no se pueden detectar ni evitar.

Protección de aterrizaje

La protección de aterrizaje se activa durante el RPO inteligente y la aeronave actúa de la siguiente forma:

1. Cuando la protección de aterrizaje determine que el terreno es adecuado para el aterrizaje, la aeronave aterrizará con suavidad.
2. Si la protección en el aterrizaje determina que el terreno no es adecuado para aterrizar, la aeronave hará vuelo estacionario y esperará la confirmación del piloto para aterrizar.
3. Si la protección en el aterrizaje no está operativa, DJI GO 4 mostrará un aviso de aterrizaje cuando la aeronave descienda por debajo de 0.5 metros. Empuje hacia abajo el acelerador durante un segundo o utilice el deslizador de aterrizaje automático de la aplicación para aterrizar.

La protección de aterrizaje se activa con el RPO por batería baja y el RPO de seguridad. La aeronave actúa de la siguiente forma:

Durante el RPO por batería baja y el RPO de seguridad, la aeronave hará vuelo estacionario a 2 m sobre el suelo y esperará a que el piloto confirme es posible aterrizar. Empuje hacia abajo el acelerador durante un segundo o utilice el deslizador de aterrizaje automático de la aplicación para aterrizar. La protección en el aterrizaje se activará y la aeronave realizará los pasos enumerados anteriormente.



Los sistemas de visión están desactivados durante el aterrizaje. Asegúrese de aterrizar la aeronave con precaución.

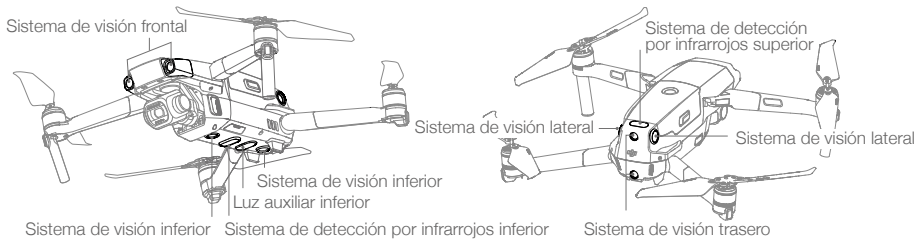
Sistemas de visión y sistemas de detección por infrarrojos

El Mavic 2 Pro/Zoom está equipado con sistemas de visión frontal, trasero, inferior y lateral, y sistemas de detección por infrarrojos superior e inferior, para ofrecer una detección de obstáculos omnidireccional (si las condiciones de iluminación son adecuadas).

Los principales componentes de los sistemas de visión frontal, trasero e inferior son seis cámaras situadas en el morro, la parte posterior e inferior de la aeronave. Los sistemas de visión lateral son dos cámaras ubicadas a cada lado de la aeronave.

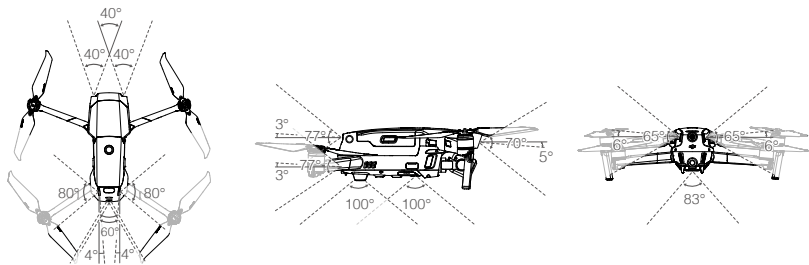
Los principales componentes de los sistemas de detección por infrarrojos superior e inferior son dos módulos de infrarrojos 3D situados en la parte superior e inferior de la aeronave.

El sistema de visión inferior y el sistema de detección por infrarrojos ayudan a la aeronave a mantener su posición actual y a hacer vuelo estacionario con mayor precisión, así como a volar en interiores o lugares sin señal GPS. Además, la luz inferior auxiliar ubicada en la parte inferior de la aeronave mejora la visibilidad del sistema de visión inferior en condiciones de poca luz.



Rango de detección

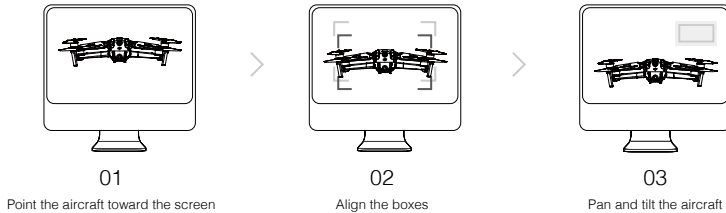
El rango de detección de los sistemas de visión se muestran a continuación. Tenga en cuenta que la aeronave no puede detectar ni esquivar aquellos obstáculos que no estén dentro del rango de detección.



Calibración de las cámaras del sistema de visión

Las cámaras del sistema de visión instaladas en la aeronave están calibradas de fábrica. Sin embargo, si la aeronave sufre una colisión, puede requerir una calibración a través de DJI Assistant 2 para Mavic o DJI GO 4.

La forma más precisa de calibrar las cámaras del sistema de visión es mediante DJI Assistant 2 para Mavic. Siga los pasos indicados a continuación para calibrar las cámaras frontales del sistema de visión. A continuación, repita los pasos para calibrar el resto de cámaras del sistema de visión.



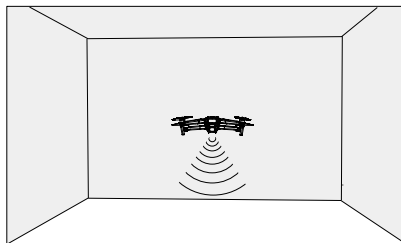
Cuando se requiere una calibración del sistema de visión, DJI GO 4 envía una notificación. Sin embargo, si no tiene un ordenador a su alcance, puede realizar una calibración rápida a través de la aplicación. Toque en Estado de la aeronave y Sensores visuales para iniciar la calibración rápida.



- La calibración rápida solo es una solución rápida de los problemas del sistema de visión. Cuando sea posible, conecte la aeronave a un ordenador para realizar una calibración completa mediante DJI Assistant 2 para Mavic.
- Realice la calibración sobre superficies con textura, como la hierba, o cuando las condiciones de iluminación sean adecuadas.
- No realice la calibración de la aeronave en superficies muy reflectantes, como suelo de mármol o cerámico.

Uso de los sistemas de visión

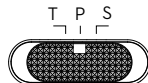
El sistema de visión inferior y el sistema de detección por infrarrojos se activan automáticamente cuando se enciende la aeronave. No es necesario realizar ninguna otra acción. Cuando se usa el sistema de visión inferior, la aeronave puede hacer vuelo estacionario con precisión incluso sin GPS.



El sistema de visión inferior se suele utilizar en interiores donde no se dispone de señal GPS. El sistema de visión inferior funciona mejor cuando la aeronave se encuentra a altitudes de entre 0,5 y 11 m. Tenga en cuenta que la función de posicionamiento visual puede verse afectada si la altitud de la aeronave es superior a 11 m.

Realice los pasos siguientes para utilizar el sistema de visión inferior:

1. Asegúrese de que la aeronave está en modo P y sobre una superficie plana. Tenga en cuenta que el sistema de visión inferior no puede funcionar correctamente en superficies sin variaciones de patrón claras.
2. Encienda la aeronave. La aeronave hará vuelo estacionario tras despegar. Los indicadores de estado de la aeronave parpadearán dos veces en verde, lo que indica que el sistema de visión inferior está funcionando.



Por medio de los sistemas de visión frontal y trasero, la aeronave puede frenar activamente cuando se detectan obstáculos delante. Los sistemas de visión frontal y trasero funcionan mejor cuando la iluminación es adecuada y los obstáculos están claramente marcados o tienen una textura definida. Para disponer de tiempo suficiente para frenar, la aeronave no debe volar más de 50 km/h cuando vuela hacia adelante o a más de 42 km/h cuando vuela hacia atrás.

Los sistemas de visión lateral requieren una mejor iluminación y obstáculos con más textura o marcados de forma clara, y no pueden detectar objetos dinámicos, como personas en movimiento, vehículos, ramas de árboles o luces parpadeantes. Los sistemas de visión lateral solo están disponibles en ActiveTrack 2.0 y en el modo Trípode. La velocidad angular está limitada a 24° y la velocidad de vuelo lateral está limitada a 29 km/h.



- Los sistemas de visión lateral solo están disponibles en ActiveTrack 2.0 y en el modo Trípode. Los sistemas de visión lateral tienen una capacidad limitada para detectar y evitar obstáculos, y el rendimiento puede verse afectado por el entorno. Asegúrese de mantener la línea de visión con la aeronave y preste atención a las indicaciones en DJI GO 4. DJI no se responsabiliza de los daños o pérdida de cualquier aeronave durante el uso de los sistemas de visión lateral.
- El sistema de visión no funciona correctamente sobre superficies que NO tienen variaciones de patrón claras. El sistema de visión solo es eficaz cuando la aeronave se encuentra a altitudes de entre 0.5 y 50 metros. Tenga en cuenta que la función de posicionamiento visual puede verse afectada si la altitud de la aeronave es superior a 11 m.
- La luz inferior auxiliar se activa de forma automática cuando la luz ambiental es demasiado débil. Tenga en cuenta que el rendimiento de las cámaras del sistema de visión puede verse afectado cuando la luz auxiliar inferior está activada. Vuele con precaución si la señal del GPS es débil.
- Es posible que el sistema de visión NO funcione correctamente cuando la aeronave está volando sobre el agua o sobre zonas cubiertas de nieve.
- Tenga en cuenta que es posible que el sistema de visión NO funcione correctamente cuando la aeronave vuele demasiado rápido o bajo. Vuele con precaución cuando vuele a más de 10 m/s a 2 m o a más de 5 m/s a 1 m.
- Utilice la aeronave con cuidado cuando se encuentre en cualquiera de las siguientes situaciones:
 - a. Al volar sobre superficies monocromas (p. ej., negro puro, blanco puro, rojo puro, verde puro).
 - b. Al volar sobre superficies muy reflectantes.
 - c. Al volar sobre el agua o superficies transparentes.
 - d. Al volar sobre superficies u objetos en movimiento.
 - e. Al volar sobre una zona en la que la iluminación cambie con frecuencia o de forma drástica.
 - f. Al volar sobre superficies extremadamente oscuras (<10 lux) o brillantes (>40 000 lux).
 - g. Al volar sobre superficies que reflejen o absorban intensamente las ondas infrarrojas (por ejemplo, espejos).
 - h. Al volar sobre superficies sin patrones ni textura definidos.
 - i. Al volar sobre superficies con patrones o texturas idénticos repetitivos (p. ej., baldosas con el mismo dibujo).
 - j. Al volar sobre obstáculos con pequeñas áreas de superficie (por ejemplo, ramas de árboles).



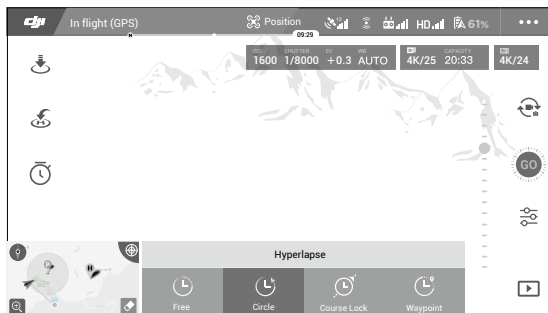
- Mantenga los sensores limpios en todo momento. NO manipule los sensores. No obstruya el sistema de detección por infrarrojos.
- Es posible que el sistema de visión no pueda reconocer patrones en el suelo si hay poca luz (menos de 100 lux).
- Si la velocidad de la aeronave supera los 50 km/h, el sistema de visión no tendrá tiempo suficiente para frenar y detener la aeronave a una distancia segura de un obstáculo.
- Si la aeronave sufre una colisión, será necesario calibrar la cámara. Calibre las cámaras delanteras si DJI GO 4 se lo solicita.
- No vuele en días lluviosos, con niebla o si con mala visibilidad.
- Realice las siguientes comprobaciones antes de cada despegue:
 - a. Asegúrese el cristal del sistema de detección por infrarrojos y de visión no está cubierto por pegatinas u otros objetos.
 - b. Si hay suciedad, polvo o agua en el cristal del sistema de detección por infrarrojos y de visión, límpielo con un paño suave. No use ningún producto de limpieza que contenga alcohol.
 - c. Póngase en contacto con el servicio de asistencia técnica de DJI si el cristal del sistema de detección por infrarrojos y de visión está dañado.
- El sistema de detección por infrarrojos superior solo detecta distancias en línea recta directamente por encima del sensor y no respecto a toda la aeronave. Además, puede detectar grandes obstáculos, como techos, pero no pequeños, como hojas o cables eléctricos. Vuele con precaución y no confíe únicamente en el sistema de detección por infrarrojos superior para detectar obstáculos que estén por encima de la aeronave.
- No obstruya el sistema de visión inferior ni el sistema de detección por infrarrojos inferior antes del despegue. De lo contrario, la aeronave no podrá despegar nuevamente después de aterrizar y deberá reiniciarse.

Modos de vuelo inteligente

El Mavic 2 Pro/Zoom es compatible con los modos de vuelo inteligente, incluidos Hyperlapse, QuickShots, ActiveTrack 2.0, Puntos de interés, Trayectoria (próximamente), TapFly y Modo cinematográfico. Seleccione un modo de vuelo inteligente en DJI GO 4. Asegúrese de que el nivel de la batería sea suficiente y que la aeronave esté funcionando en modo P cuando use los modos de vuelo inteligente.

Hyperlapse

Hyperlapse incluye los modos Libre, Órbita, Rumbo Fijo y Trayectoria.



Libre

La aeronave hace fotos automáticamente y genera un timelapse. El modo Libre se puede utilizar mientras la aeronave está en tierra. Después del despegue, controle la altitud, la velocidad de vuelo y el ángulo del estabilizador con el control remoto. Sostenga las palancas de control y acelere a una velocidad constante durante dos segundos y luego pulse el botón C1. La velocidad permanecerá fija y la aeronave continuará viajando a esa velocidad mientras hace fotos. Todavía se puede controlar la orientación de la aeronave durante este tiempo. Siga los siguientes pasos para utilizar la función Libre:

1. Establezca el tiempo de intervalo y la duración del vídeo. La pantalla mostrará la cantidad de fotos que se harán y la duración del disparo.
2. Toque el botón del obturador para comenzar.

Órbita

La aeronave hace fotos de forma automática mientras vuela alrededor del objetivo seleccionado para generar un timelapse. Se puede configurar para que la órbita vaya en sentido horario o antihorario. Tenga en cuenta que la aeronave saldrá de Órbita si recibe alguna orden del control remoto. Siga los siguientes pasos para utilizar la función Órbita:

1. Establezca el tiempo de intervalo y la duración del vídeo. La pantalla mostrará la cantidad de fotos que se harán y la duración del disparo.
2. Seleccione un objetivo en la pantalla.
3. Toque el botón del obturador para comenzar.

Rumbo Fijo

Con el Mavic 2 Pro/Zoom, Rumbo fijo se puede usar de dos maneras. En la primera, la orientación de la aeronave es fija, pero no se puede seleccionar un objetivo. En la segunda, la orientación de la aeronave es fija y la aeronave volará alrededor de un objetivo seleccionado. Siga los siguientes pasos para usar Rumbo fijo:

1. Establezca el tiempo de intervalo y la duración del vídeo. La pantalla mostrará la cantidad de fotos que se harán y la duración del disparo.
2. Establezca una dirección de vuelo.
3. Seleccione un objetivo (si corresponde).
4. Toque el botón del obturador para comenzar.

Trayectoria

La aeronave hará fotos de forma automática en una trayectoria de vuelo con entre dos y cinco puntos de referencia y generará un vídeo timelapse. La aeronave puede volar en orden desde el punto de referencia n.º 1 al n.º 5 o desde el n.º 5 al n.º 1. Tenga en cuenta que la aeronave saldrá de Trayectoria si recibe algún comando del control remoto. Siga los siguientes pasos para usar Trayectoria.

1. Establezca los puntos de referencia deseados y la dirección del objetivo.
2. Establezca el tiempo de intervalo y la duración del vídeo. La pantalla mostrará la cantidad de fotos que se harán y la duración del disparo.
3. Toque el botón del obturador para comenzar.

La aeronave generará un vídeo timelapse con una resolución de 1080p25 automáticamente, que puede visualizarse en el menú Reproducción. Puede seleccionar guardar las imágenes en formato JPEG o RAW y almacenarlas en la memoria interna o en la tarjeta SD desde la configuración de la cámara.



- Para obtener un rendimiento óptimo, se recomienda utilizar Hyperlapse a una altitud superior a 50 m y establecer una diferencia de al menos dos segundos entre el intervalo de tiempo y el obturador.
- Se recomienda seleccionar un objetivo estático (p. ej., edificios de gran altura, un terreno montañoso) a una distancia segura de la aeronave (más de 15 m). No seleccione un objetivo que esté demasiado cerca de la aeronave.
- La aeronave frenará y hará vuelo estacionario si se detecta un obstáculo durante el Hyperlapse.
- La aeronave solo generará un vídeo si ha tomado al menos 25 fotos, que es la cantidad requerida para generar un vídeo de un segundo. El vídeo se genera cuando se da un comando desde el control remoto o si se sale del modo de forma inesperada (como cuando se activa el RPO de batería baja).

Archivo de tareas

Use Archivo de tareas para grabar fácilmente trayectorias de vuelo que se pueden repetir más adelante.

QuickShots

Los modos de disparo de QuickShots incluyen Dronie, Órbita, Espiral, Cohete, Boomerang, Asteroide y Dolly Zoom (solo disponible con Mavic 2 Zoom). El Mavic 2 Pro/Zoom grabará un vídeo conforme al modo de grabación seleccionado y, a continuación, generará automáticamente un vídeo de 10 segundos de duración. El vídeo se puede reproducir, editar o compartir en redes sociales desde el menú Reproducción.



Dronie: La aeronave vuela hacia atrás y hacia arriba, con la cámara fija en el objetivo.



Órbita (Circle): La aeronave vuela en círculo alrededor del objetivo.



Espiral: La aeronave asciende y gira en espiral alrededor del objetivo.



Cohete: La aeronave asciende con la cámara apuntando hacia abajo.



Boomerang: La aeronave volará alrededor del objetivo en una trayectoria ovalada; ascenderá mientras se aleja del punto de origen y descenderá cuando vuele de regreso. El punto de origen de la aeronave se sitúa en un extremo del eje largo del óvalo, mientras que el otro extremo del eje largo está en el lado opuesto del objetivo desde el punto de origen.

Asegúrese de que cuenta con espacio suficiente para utilizar Boomerang: Deje espacio para un radio de al menos 30 m en horizontal alrededor de la aeronave y de al menos 10 m sobre ella.



Asteroide: La aeronave volará hacia delante y hacia atrás, realizará varias fotos y, a continuación, volverá al punto de inicio. El vídeo creado se inicia con una panorámica desde la posición más alta y, a continuación, mostrará el descenso. Asegúrese de que hay espacio suficiente al utilizar Asteroide. Deje al menos 40 m por detrás y 50 m por encima de la aeronave.



Dolly Zoom: El Mavic 2 Zoom volará hacia atrás y hacia arriba. Ajusta el zoom durante el vuelo para mantener el objetivo seleccionado mientras el fondo cambia.

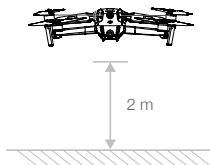
Cuando quiera utilizar Dolly Zoom, seleccione primero la distancia entre la aeronave y el objetivo. Asegúrese de que haya al menos tres veces esa distancia disponible en la parte trasera de la aeronave para que haya suficiente espacio para volar.

Uso de QuickShots

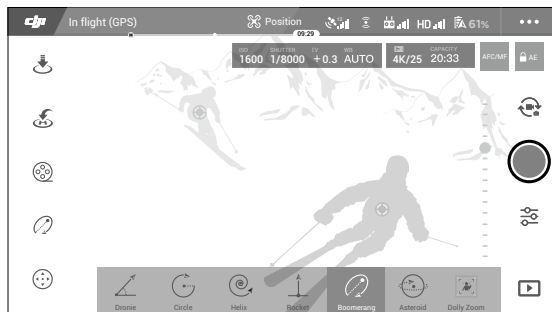
Asegúrese de que la aeronave está en modo P y de que la Batería de Vuelo Inteligente tiene suficiente carga.

Realice los pasos siguientes para utilizar la función QuickShots:

1. Despegue y haga vuelo estacionario a por lo menos 2 m del suelo.



2. En DJI GO 4, toque , y, a continuación, seleccione QuickShots y siga las instrucciones.



3. Seleccione su objetivo en la vista de cámara (toque el círculo en el objetivo o arrastre un cuadro alrededor del mismo) y seleccione un modo de disparo. Toque "VUELA" para empezar a grabar. Una vez finalizada la grabación, la aeronave regresará a su posición original.
4. Toque  para acceder al video.

Salir de QuickShots

Mueva el interruptor del modo de vuelo al modo S o al modo T para salir de QuickShots en cualquier momento durante la grabación (si Modos de vuelo múltiples está habilitado en DJI GO 4). Pulse el botón de detener vuelo en el control remoto o  en DJI GO 4 para realizar una frenada de emergencia.



- Utilice QuickShots lejos de edificios y otros obstáculos. Asegúrese de que no haya personas, animales ni otros obstáculos en la trayectoria de vuelo. La aeronave frena y hace vuelo estacionario cuando se detecta un obstáculo.
- Preste siempre atención a los objetos próximos a la aeronave y utilice el control remoto para evitar accidentes (como colisiones).
- Extreme las precauciones al usar QuickShots en cualquiera de las siguientes situaciones:
 - a. Cuando el objetivo permanece oculto durante mucho tiempo o fuera de la línea de visión.
 - b. Cuando el objetivo está a más de 50 m de la aeronave.
 - c. Cuando el color o los patrones del objetivo son similares a los del entorno.
 - d. Cuando el objetivo está en el aire.
 - e. Cuando el objetivo se mueve rápido.
 - f. La iluminación es extremadamente baja (<300 lux) o alta (>10 000 lux).
- NO use QuickShots en lugares que estén cerca de edificios o donde la señal del GPS sea débil. De lo contrario, la trayectoria de vuelo será inestable.
- Debe respetar las leyes y normativas de privacidad locales al usar QuickShots.
- Tenga en cuenta que el sistema de visión lateral no está disponible cuando utiliza QuickShots.

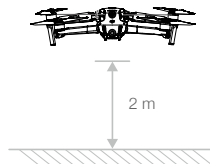
ActiveTrack 2.0

ActiveTrack 2.0 le permite seleccionar un objeto en la pantalla de su dispositivo móvil. La aeronave ajustará su vuelo para seguir al objetivo. No se requiere un dispositivo de seguimiento externo. Mavic 2 Pro/Zoom puede identificar automáticamente hasta 16 objetos y utiliza diferentes estrategias de seguimiento para rastrear personas, vehículos y barcos.

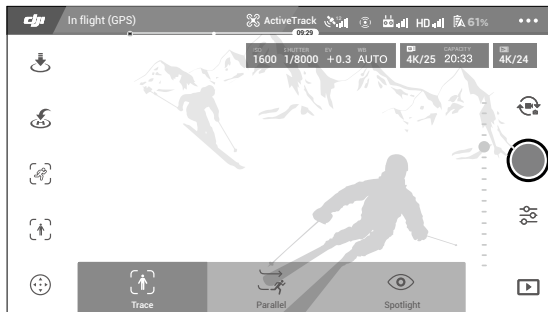
Uso de ActiveTrack 2.0

Asegúrese de que la aeronave está en modo P y de que la Batería de Vuelo Inteligente tiene suficiente carga. Siga los siguientes pasos para utilizar ActiveTrack 2.0:

1. Despegue y haga vuelo estacionario a por lo menos 2 m del suelo.

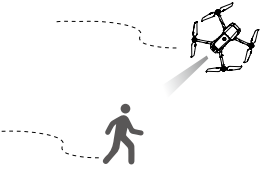
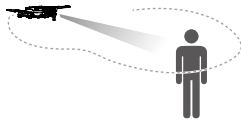


2. En DJI GO 4, toque y, a continuación, seleccione ActiveTrack 2.0.



3. Para un rendimiento óptimo, se recomienda seleccionar un objetivo que sea reconocido automáticamente por la aeronave. Para hacerlo, seleccione un objetivo que haya sido reconocido en pantalla y toque para confirmar su selección. Si la aeronave no ha reconocido el objetivo deseado, dibuje un cuadro de selección alrededor de él en la pantalla y toque para seleccionarlo manualmente. Cuando el objetivo se selecciona manualmente, sin embargo, la capacidad de la aeronave para rastrearlo puede verse afectada. Si el cuadro se vuelve rojo, significará que el objetivo no ha podido ser identificado y deberá ser seleccionado de nuevo.
4. La aeronave esquivará automáticamente los obstáculos en su trayectoria de vuelo. Si la aeronave pierde el rastro del objetivo porque este se mueve demasiado rápido o queda oculto, vuelva a seleccionarlo para reanudar el seguimiento.

ActiveTrack 2.0 incluye los siguientes submodos:

Traza	Perfil	Spotlight
		
La aeronave seguirá al objetivo a una distancia constante. Utilice la palanca de rotación y la palanca de inclinación del control remoto para cambiar la distancia, y utilice el deslizador de DJI GO 4 para volar en círculo alrededor del objetivo. Para ajustar el encuadre del objetivo utilice la palanca izquierda y el dial del estabilizador. Al detectar un obstáculo en este submodo, la aeronave se comportará de la siguiente manera: 1. Si se realiza alguna acción en el control remoto después de detectar un obstáculo, la aeronave frenará y hará vuelo estacionario. 2. Si no se realiza ninguna acción, la aeronave tratará de evitar el obstáculo.	La aeronave sigue al objetivo a un ángulo y distancia constantes desde la parte frontal y desde el lateral. Utilice la palanca de rotación del control remoto para volar en círculo alrededor del objetivo. Para ajustar el encuadre del objetivo utilice la palanca izquierda y el dial del estabilizador. En este submodo, la aeronave frenará y hará vuelo estacionario una vez que se detecta un obstáculo.	La aeronave no seguirá a un objetivo de forma automática, pero mantendrá la cámara apuntando en la dirección del objetivo durante el vuelo. El control remoto se puede utilizar para hacer maniobras con la aeronave, pero el control de orientación está desactivado. Para ajustar el encuadre del objetivo utilice la palanca izquierda y el dial del estabilizador. La aeronave frenará inmediatamente cuando se detecte un obstáculo en este submodo.



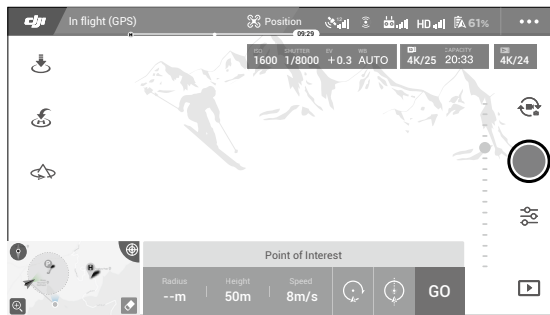
- NO utilice ActiveTrack 2.0 en zonas en las que haya personas, animales, objetos pequeños o finos (p. ej., ramas de árboles y tendido eléctrico) u objetos transparentes (p. ej., agua o vidrio).
- Utilice la aeronave manualmente (pulse el botón de detener vuelo o cambie el interruptor de modo de vuelo al modo S en el control remoto) o toque  en DJI GO 4 en caso de emergencia.
- Extreme la atención al usar ActiveTrack 2.0 en cualquiera de las siguientes situaciones:
 - a. El objetivo al que sigue no se mueve en un plano nivelado.
 - b. El objetivo al que sigue cambia drásticamente mientras se mueve.
 - c. El objetivo al que no está a la vista durante un período prolongado.
 - d. El objetivo al que sigue se mueve sobre la nieve.
 - e. El objetivo al que sigue tiene un color o un patrón parecido al de su entorno.
 - f. Hay poca luz (<300 lux) o demasiada (>10 000 lux).
- Debe respetar las leyes de privacidad y el resto de las normativas locales al usar ActiveTrack 2.0.
- Se recomienda rastrear solo a personas (pero no se recomienda rastrear a niños), vehículos y embarcaciones. Vuele con precaución al seguir a otros objetivos.
- El objetivo de seguimiento puede cambiar inadvertidamente a otro objetivo si pasan cerca el uno del otro.
- Hay dos opciones al seleccionar el límite de velocidad de seguimiento. El modo seguro limita la velocidad a no más de 12 m/s y el modo máximo a no más de 20 m/s. Tenga en cuenta que la aeronave no puede evitar obstáculos si la velocidad supera los 12 m/s.

Salir de ActiveTrack 2.0

Pulse el botón de detener vuelo en el control remoto para frenar de inmediato. Toque  en la pantalla o cambie el interruptor de modo de vuelo a modo S en el control remoto para salir de ActiveTrack 2.0. Después de salir de ActiveTrack 2.0, la aeronave hará vuelo estacionario. En este momento, puede elegir volar manualmente, seguir otro objetivo o regresar al punto de origen.

Punto de interés 2.0 (PDI 2.0)

Seleccione un objetivo estático como punto de interés. Establezca el radio del círculo, la altitud de vuelo y la velocidad de vuelo. La aeronave volará alrededor del objetivo de acuerdo con estos ajustes. Mavic 2 Pro/Zoom admite la selección del PDI a través del posicionamiento GPS y la selección que se realiza en la pantalla.



1. Seleccione PDI en la pantalla: arrastre un cuadro alrededor del objetivo deseado y toque el icono "VUELA" en la pantalla. La aeronave comenzará a calcular la ubicación del objetivo y volará alrededor del objetivo una vez que calcule la ubicación de forma correcta. Utilice el dial del estabilizador para ajustar el encuadre del objetivo. El radio del círculo, la altitud de vuelo y la velocidad de vuelo también se pueden ajustar durante el vuelo.



- Se recomienda seleccionar un objetivo estático (p. ej., edificios de gran altura, un terreno montañoso) a una distancia segura de la aeronave (más de 10 m). No seleccione un objetivo que esté demasiado cerca de la aeronave.
- Evite seleccionar un objetivo sin un patrón claro (por ejemplo, un cielo azul despejado).
- Evite seleccionar objetivos que sean demasiado pequeños.
- Seleccione un objetivo con un contorno claro. De lo contrario, el objetivo podría no estar centrado correctamente en la pantalla.
- La aeronave no se puede controlar mientras se calcula la ubicación, pero este cálculo se puede detener con las palancas de control, el botón de detener vuelo, el interruptor de modo de vuelo y el icono "PARAR".

2. Seleccionar un objetivo a través del posicionamiento GPS: Dirija manualmente la aeronave sobre el objetivo y luego pulse el botón C1 o seleccione en DJI GO 4 para confirmar el objetivo. Dirija la aeronave por lo menos a 5 m del punto de interés. La velocidad de vuelo y la dirección del círculo se pueden configurar en DJI GO 4. Pulse "VUELA" para comenzar a volar. Utilice el dial del estabilizador para ajustar el encuadre del objetivo. El radio del círculo, la altitud de vuelo y la velocidad de vuelo también se pueden ajustar durante el vuelo.



- El posicionamiento GPS no cuenta con cálculo de altitud.
- Se recomienda ajustar la inclinación del estabilizador a -90° para que sea más fácil calcular la ubicación del GPS.

Ajustes de parámetros de vuelo

1. Velocidad de vuelo: El rango de velocidad de vuelo es de 0-10 m/s, el valor "+" significa que la aeronave rodea el punto en sentido contrario a las agujas del reloj y el valor "-" significa que la aeronave rodea el punto en el sentido de las agujas del reloj. Ajuste la velocidad deslizando el control deslizante en pantalla y use la palanca de rotación del control remoto para aumentar el valor.
2. Radio del círculo: Ajuste el radio deslizando el control deslizante en pantalla y use la palanca de inclinación del control remoto para aumentar el valor.
3. Posición del círculo: Ajuste la posición deslizando el control deslizante en pantalla y use la palanca de aceleración del control remoto para aumentar el valor.
4. Ángulo del estabilizador: Use la palanca de dirección para controlar la dirección del estabilizador y use el dial del estabilizador para controlar la inclinación del estabilizador. Toque el icono para volver a centrar el estabilizador (si se usa posicionamiento GPS para seleccionar el punto de interés, solo se centra de nuevo el eje de giro. Si el punto de interés se selecciona en la pantalla, se vuelven a centrar tanto el giro como la inclinación).
5. Dirección del círculo: Seleccione la dirección deslizando el botón en pantalla.

Salir de Punto de interés

Toque  en la pantalla o pulse el botón de detener vuelo para pausar el modo Punto de interés. Mantenga pulsado el botón de detener vuelo para salir del modo Punto de interés.



- La aeronave frenará y hará vuelo estacionario una vez que se detecte un obstáculo durante el modo Punto de interés.
- Si el morro la aeronave se dirige hacia el punto de interés durante el vuelo, es posible que la aeronave no pueda evitar obstáculos. Utilice Punto de interés en un área abierta.

Trayectoria (próximamente)

La aeronave volará por los puntos de referencia en el orden configurado. La orientación y velocidad se pueden controlar durante el vuelo. Puede seleccionar los puntos de referencia al volar a ellos con el Mavic 2 Pro/Zoom y guardándolos de forma individual. También se pueden seleccionar y editar los puntos de referencia en el mapa antes del despegue:

1. Añada puntos de referencia y puntos de interés en el mapa. La cámara de la aeronave apunta al punto de interés cuando la aeronave se desplaza a través de los puntos de referencia.
2. Toque los puntos de referencia y el punto de interés para establecer la altitud, la velocidad de vuelo y otros parámetros.
3. Arrastre los puntos de referencia y el punto de interés para ajustar sus posiciones.
4. La velocidad de vuelo, los ajustes de seguridad y el comportamiento de la aeronave se pueden configurar después de completar los puntos de referencia.
5. Los puntos de referencia y la información del punto de interés se pueden guardar en la aplicación mientras se edita el mapa y la trayectoria de vuelo se puede registrar y repetir.



- En entornos difíciles como aquellos con edificios altos, se recomienda establecer los puntos de referencia volando a cada punto de forma manual.

TapFly

TapFly incluye tres submodos: Frontal, Inverso y Libre. Siempre que las condiciones de iluminación sean adecuadas, la aeronave evita automáticamente los obstáculos que detecta.

Frontal: La aeronave volará hacia el destino y el sistema de visión frontal detectará los obstáculos.

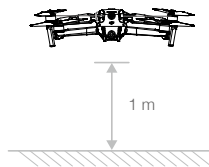
Inverso: La aeronave volará en la dirección opuesta al destino y el sistema de visión trasero detectará los obstáculos.

Libre: La aeronave volará hacia el objetivo. El control remoto se puede utilizar para cambiar la orientación de la aeronave manualmente. La aeronave no puede evitar obstáculos en este modo. Vuele con precaución.

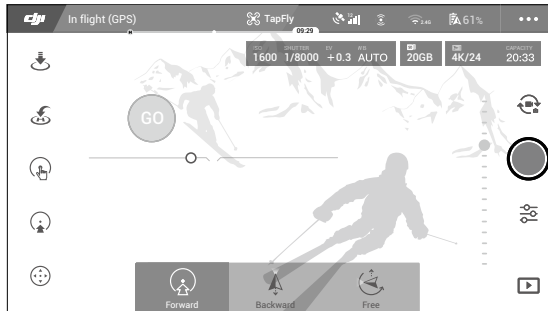
Uso de TapFly

Asegúrese de que la aeronave está en modo P y de que la Batería de Vuelo Inteligente tiene suficiente carga. Siga los pasos siguientes para utilizar la función TapFly:

1. Despegue y haga vuelo estacionario a por lo menos 1 m del suelo.



2. En DJI GO 4, toque , seleccione TapFly y, a continuación, seleccione un submodo y siga las indicaciones.



3. Toque el objetivo y espere a que aparezca "VUELA". Toque "VUELA" para confirmar la selección y la aeronave volará automáticamente hacia el objetivo. Aparecerá un mensaje si no se puede alcanzar el objetivo. En ese caso, seleccione otro objetivo y vuelva a intentarlo. Puede cambiar el objetivo durante el vuelo tocando la pantalla.

Salir de TapFly

Pulse el botón de detener vuelo del control remoto o tire de una palanca de control en la dirección opuesta a la de vuelo; la aeronave frenará y hará vuelo estacionario. Toque la pantalla para reanudar TapFly. Toque  o cambie el interruptor de modo de vuelo al modo S para salir de TapFly.



- NO use TapFly en una zona en la que haya personas, animales, objetos pequeños y finos (p. ej., ramas de árboles y tendido eléctrico) u objetos transparentes (p. ej., vidrio o agua). El modo TapFly podría no funcionar correctamente cuando la aeronave esté volando sobre zonas cubiertas de agua o nieve.
- Es posible que haya diferencias entre las rutas de vuelo esperadas y las reales seleccionadas en TapFly.
- El rango de selección para la dirección objetivo es limitado. No puede realizar una selección cerca del borde superior o inferior de la pantalla.

Modo Cinematográfico

Utilice DJI GO 4 para seleccionar el modo Cinematográfico. En el modo Cinematográfico, la distancia de frenado de la aeronave se alarga y su velocidad de rotación se reduce. La aeronave reducirá la velocidad lentamente hasta deteners, produciendo vídeo fluido y estable incluso si recibe controles discontinuos.

Sistema avanzado de asistencia al piloto

El sistema avanzado de asistencia al piloto (APAS) está disponible en el modo P. Cuando APAS está activado, la aeronave continúa respondiendo a los comandos del usuario y planifica su ruta en función de las entradas de la palanca de control y del entorno de vuelo. APAS permite evitar los obstáculos y obtener un metraje más fluido con mayor facilidad, además de proporcionar una mejor experiencia de vuelo.

Cuando APAS está activado, al pulsar el botón de detener vuelo del control remoto o al tocar  en DJI GO 4, la aeronave se detiene. La aeronave hará vuelo estacionario durante tres segundos y esperará a recibir comandos del piloto.

Para activar APAS, toque  en DJI GO 4.



- La función APAS se desactiva automáticamente cuando se utilizan los modos de vuelo inteligentes y se reanuda automáticamente después de salir de ellos.
- La función APAS solo está disponible cuando se vuela hacia adelante y hacia atrás. Si la aeronave vuela a la izquierda o la derecha, APAS se desactivará.
- La aeronave flota hará vuelo estacionario si encuentra un obstáculo que no pueda evitar. La aeronave no puede detectar y evitar los obstáculos que están debajo.
- Asegúrese de que utiliza el sistema avanzado de asistencia al piloto (APAS) cuando el sistema de visión esté disponible. Asegúrese de que no haya personas, animales, objetos con áreas de superficie pequeñas (p. ej., ramas de árboles), ni objetos transparentes (p. ej., cristal o agua) en la trayectoria de vuelo deseada.
- Es posible que el APAS no funcione correctamente cuando la aeronave esté volando sobre el agua o sobre una zona cubierta de nieve.
- Extreme las precauciones al volar en entornos muy oscuros (<300 lux) o brillantes (>10 000 lux).
- Es posible que APAS no funcione correctamente cuando la aeronave esté volando cerca de sus límites de vuelo o en las zonas GEO.
- Preste atención a la barra de estado de la aeronave en DJI GO 4 y asegúrese de APAS funcione correctamente

Registrador de vuelo

Los datos de vuelo, que incluyen telemetría de vuelo, información de estado de la aeronave y otros parámetros, se guardan automáticamente en el grabador de datos integrado de la aeronave. Puede acceder a estos datos mediante DJI Assistant 2 para Mavic.

Montaje y desmontaje de las hélices

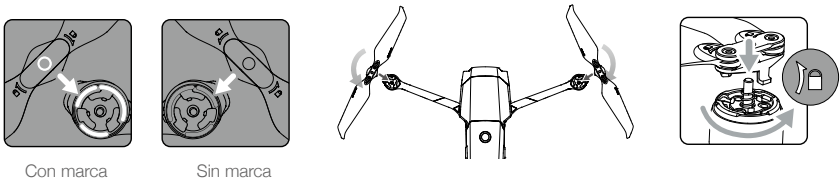
El Mavic 2 Pro/Zoom utiliza hélices con reducción de ruido. Hay dos variedades de hélices, que se han diseñado para girar en direcciones diferentes. Las marcas blancas se utilizan para indicar qué hélices se deben unir a qué motores.

Con marca	Sin marca
	
Fijación en motores con marcas blancas	Fijación en motores sin marcas blancas

 Gire las hélices en la dirección indicada para montarlas y apretarlas.

Fijación de las hélices

Conecte las hélices con marcas blancas a los motores con marcas blancas y las hélices sin marcas a los motores sin marcas. Presione cada hélice hacia abajo sobre el motor y gírela hasta que esté asegurada.



Extracción de las hélices

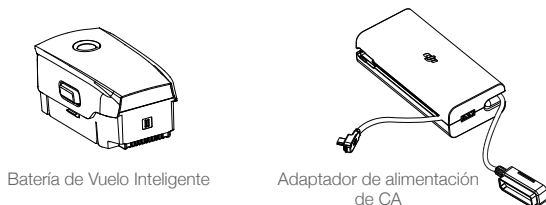
Presione las hélices sobre el motor y gírelas en la dirección de desbloqueo.



- Las palas de las hélices están afiladas. Manipúlelas con cuidado.
- Utilice solo hélices DJI originales. No mezcle diferentes tipos de hélices.
- Asegúrese de que todas las hélices se encuentren en buen estado antes de cada vuelo. No utilice hélices desgastadas, astilladas o rotas.
- Compruebe que las hélices y los motores estén instalados de forma correcta antes de cada vuelo.
- Para evitar lesiones, manténgase lejos de las hélices y los motores, y NO los toque cuando estén girando.
- Para evitar daños en las hélices, coloque la aeronave en la dirección que se muestra en la bolsa de transporte durante el transporte o el almacenamiento. No retuerza ni doble las hélices. Si las hélices están dañadas, el rendimiento del vuelo se verá afectado.
- Compruebe que los motores estén instalados correctamente y que giran correctamente. Aterrice la aeronave inmediatamente si un motor se traba y no puede girar libremente.
- Mantenga los motores limpios de polvo.
- NO intente modificar la estructura de los motores.
- NO toque los motores ni deje que las manos o el cuerpo entren en contacto con ellos tras el vuelo, ya que pueden estar calientes.
- NO bloquee ninguno de los orificios de ventilación de los motores o el cuerpo de la aeronave.
- Asegúrese de que el sonido de los ESC sea normal al encenderlos.

Batería de Vuelo Inteligente

La Batería de Vuelo Inteligente del Mavic 2 es una batería de 15,4 V y 3850 mAh con función de carga/descarga inteligente. Utilice únicamente un adaptador de alimentación de CA aprobado por DJI para cargar la batería.



Batería de Vuelo Inteligente

Adaptador de alimentación de CA

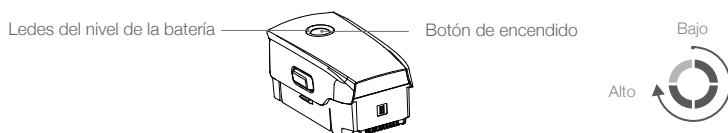
Características de la batería

1. Pantalla de nivel de batería: los ledes muestran el nivel actual de la batería.
2. Función de descarga automática: para evitar que se sulfate, la batería se descarga automáticamente por debajo del 60 % del nivel máximo cuando está inactiva durante más de 10 días. La batería tarda aproximadamente entre tres y cuatro días en descargarse hasta el 65 %. Es normal notar un calor moderado procedente de la batería durante el proceso de descarga.
3. Carga equilibrada: los voltajes de las celdas de la batería se equilibran automáticamente al cargarla.
4. Protección contra sobrecarga: la carga se detiene automáticamente cuando la batería está completamente cargada.
5. Detección de temperatura: la batería solo se carga a una temperatura de entre 5 °C y 40 °C.
6. Protección contra sobretensión: la batería deja de cargar si detecta un exceso de corriente.
7. Protección contra sobredescarga: la descarga se detiene automáticamente para evitar una descarga excesiva.
8. Protección contra cortocircuitos: el suministro eléctrico se corta automáticamente si se detecta un cortocircuito.
9. Protección contra daños de las celdas de la batería: DJI GO 4 muestra un mensaje de advertencia si se detectan daños en una celda de la batería.
10. Modo Suspendido: a fin de ahorrar energía, la batería se desactiva después de 20 minutos de inactividad. Si el nivel de la batería es inferior al 10 %, la batería entra en modo suspendido para evitar una sobredescarga. En el modo suspendido, los indicadores del nivel de batería no se iluminan. Cargue la batería para salir del modo suspendido.
11. Comunicación: la información relativa al voltaje, capacidad y corriente de la batería se transmite a la aeronave.



Consulte las Directrices de seguridad de la Batería de Vuelo Inteligente del Mavic 2 antes de su uso. Los usuarios asumen la responsabilidad total de todas las operaciones y el uso.

Uso de la batería



Comprobación del nivel de batería

Los ledes de nivel de la batería muestran la carga restante. Cuando la batería esté apagada, pulse una vez el botón de encendido y los ledes de nivel de batería se iluminarán para mostrar el nivel de batería actual.

Encendido/apagado

Pulse el botón de encendido una vez; a continuación, vuelva a pulsarlo y manténgalo así durante dos segundos para encender/apagar la batería.

Aviso de temperatura baja

1. La capacidad de la batería se reduce considerablemente al volar en entornos con baja temperatura (entre -10 °C y 5 °C). Se recomienda mantener la aeronave volando en modo estacionario durante un tiempo para calentar la batería. Asegúrese de cargar completamente la batería antes del despegue.
2. Las baterías no se pueden utilizar en entornos con temperaturas inferiores a los -10 °C.
3. En entornos de baja temperatura, finalice el vuelo en cuanto DJI GO 4 muestre la advertencia de nivel de batería bajo.
4. Para garantizar el rendimiento óptimo de la batería, mantenga la temperatura de la batería por encima de 20 °C.
5. La reducción de la capacidad de la batería en entornos de baja temperatura reduce la resistencia a la velocidad del viento de la aeronave. Vuele con precaución.
6. Vuele con especial atención al volar a mucha altitud sobre el nivel del mar.



En entornos fríos, introduzca la batería en su compartimento y encienda la aeronave aproximadamente durante uno o dos minutos antes de despegar para que se caliente.

Carga de la batería

Cargue completamente la Batería de Vuelo Inteligente antes de usarla por primera vez:

1. Conecte el adaptador de alimentación de CA a una fuente de alimentación (100 - 240 V y 50/60 Hz).
2. Conecte la Batería de Vuelo Inteligente al adaptador de alimentación de CA con el cable de carga de la batería. La batería debe estar apagada.
3. Los ledes de nivel de batería muestran el nivel de la batería durante la carga.
4. La Batería de Vuelo Inteligente estará completamente cargada cuando todos los ledes de nivel de batería estén apagados. Desconecte el adaptador de alimentación de CA cuando la batería esté completamente cargada.

Tiempo de carga: 1 hora y 30 minutos.



- NO cargue una Batería de Vuelo Inteligente inmediatamente después del vuelo puesto que su temperatura puede ser demasiado alta. Espere hasta que se enfríe a temperatura ambiente antes de volver a cargarla.
- El adaptador de alimentación de CA dejará de cargar la batería si la temperatura de la celda de la batería no se encuentra dentro del rango de operación (5 °C - 40 °C). La temperatura ideal de carga es de 22 °C - 28 °C.
- El centro de carga para baterías (no incluido) puede cargar hasta cuatro baterías. Visite la tienda en línea oficial de DJI para obtener más información.



Ledes de nivel de batería durante la carga

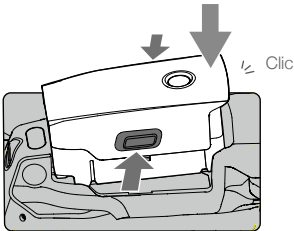
	Led 1	Led 2	Led 3	Led 4
Ledes de nivel de batería durante la carga				
Nivel de batería	0 % ~ 25 %	25 % ~ 50 %	50 % ~ 75 %	Carga completa

Protección de la batería

Mecanismos de protección de la batería					
Led 1	Led 2	Led 3	Led 4	Patrón de parpadeo	Elemento de protección de la batería
				El led 2 parpadea dos veces por segundo	Se ha detectado una sobrecorriente
				El led 2 parpadea tres veces por segundo	Se ha detectado un cortocircuito
				El led 3 parpadea dos veces por segundo	Se ha detectado una sobrecarga
				El led 3 parpadea tres veces por segundo	Se ha detectado una sobretensión
				El led 4 parpadea dos veces por segundo	Temperatura de carga muy baja
				El led 4 parpadea tres veces por segundo	Temperatura de carga muy alta

Inserción de la Batería de Vuelo Inteligente

Inserte la Batería de Vuelo Inteligente en el compartimento de la batería. Asegúrese de que esté bien montada y que los seguros de la batería hayan encajado en su lugar.



Extracción de la Batería de Vuelo Inteligente

Deslice las pestañas laterales de la Batería de Vuelo Inteligente para abrir el compartimento.

-
- Nunca introduzca ni retire una batería encendida.
 - Asegúrese de que la batería esté bien montada.

Estabilizador y cámara

Estabilizador

El estabilizador en 3 ejes del Mavic 2 Pro/Zoom proporciona estabilización a la cámara, lo que le permite capturar imágenes y vídeo nítidos y estables. El estabilizador ofrece un rango de inclinación de entre -90° y $+30^\circ$. Se pueden seleccionar otros ajustes del estabilizador, como el modo del estabilizador y Calibración automática, al tocar .

Utilice el dial del estabilizador del control remoto para controlar la inclinación de la cámara. También puede hacerlo desde vista de la cámara en DJI GO 4. Pulse la pantalla hasta que aparezca un círculo azul y arrastre el círculo hacia arriba y hacia abajo para controlar la inclinación de la cámara. Al arrastrar el círculo a derecha e izquierda, controlará la orientación de la aeronave.

Modos de funcionamiento del estabilizador

El estabilizador cuenta con dos modos de funcionamiento. Cambie entre los distintos modos de funcionamiento en la página de ajustes de la cámara de la aplicación DJI GO 4.

Modo Seguimiento: El ángulo entre la orientación del estabilizador y el morro de la aeronave se mantiene constante en todo momento.

Modo FPV: El estabilizador se sincronizará con el movimiento de la aeronave para proporcionar una experiencia de vuelo en perspectiva de primera persona.



- NO toque ni golpee el estabilizador con la aeronave encendida. Para proteger el estabilizador durante el despegue, procure que este siempre se realice desde un terreno plano y abierto.
- Las piezas del estabilizador pueden resultar dañadas tras una colisión o impacto, lo que puede provocar que este no funcione de forma incorrecta.
- Evite la entrada de polvo o arena en el estabilizador, especialmente en sus motores.
- Se puede producir un error del motor del estabilizador en las siguientes situaciones:
 - a. La aeronave se encuentra sobre un terreno irregular o el movimiento del estabilizador ha quedado obstruido.
 - b. El estabilizador experimenta una fuerza externa excesiva, como durante una colisión.
- NO aplique fuerza externa sobre el estabilizador una vez que esté encendido. NO añada ninguna carga al estabilizador, ya que podría provocar que el estabilizador no funcionase con normalidad o incluso dañar el motor de forma permanente.
- Asegúrese de retirar el protector del estabilizador antes de encender la aeronave. Además, asegúrese de montar el protector del estabilizador cuando no se utilice la aeronave.
- Volar a través de densa niebla o de nubes puede humedecer el estabilizador, haciendo que falle temporalmente. El estabilizador volverá a funcionar correctamente una vez que se seque.

Cámara

El Mavic 2 Pro utiliza una cámara con sensor CMOS de 1" (desarrollada conjuntamente por DJI y Hasselblad), que cuenta con una objetivo con apertura ajustable con un rango de F2.8 a F11. La cámara admite enfoque automático, que puede enfocar desde 1 m hasta el infinito. Los filtros de la cámara también se pueden reemplazar. La cámara del Mavic 2 Pro graba vídeos a una resolución de hasta 4K a 30fps y hace fotos a una resolución de 20 MP, admite modos de disparo como Disparo único, Disparo en ráfaga, Intervalo, Panorámica, Slow Motion y HDR mejorado.

El Mavic 2 Zoom utiliza una cámara con sensor CMOS de 1/2,3", admite un zoom óptico de 2x y el objetivo es de 24 - 48 mm (equivalente en 35 mm). La cámara admite enfoque automático, que puede enfocar desde 0,5 m hasta el infinito. La cámara también admite la sustitución de filtros. La cámara del Mavic 2 Zoom graba vídeos a una resolución de hasta 4K a 30fps y hace fotos a una resolución de 12 MP, admite modos de disparo como Disparo único, Disparo en ráfaga, Intervalo, Panorámica, Slow Motion y HDR mejorado. Mavic 2 Zoom admite zoom óptico 2x y zoom digital 2x al grabar vídeo en 1080p24/25/30.

- ⚠️ Asegúrese de que la temperatura y la humedad sean adecuadas para la cámara durante su uso y almacenamiento.
- Use un limpiador de objetivos para limpiar el objetivo y evitar daños.
- NO bloquee los orificios de ventilación de la cámara, ya que el calor que genera puede causar daños al dispositivo y lesiones al usuario.

Almacenamiento de fotos y vídeos

El Mavic 2 Pro/Zoom cuenta con 8 GB de almacenamiento interno y también admite el uso de una tarjeta microSD para guardar fotos y vídeos. Es necesaria una tarjeta microSD de velocidad UHS-I Clase 3 debido a la elevada velocidad de lectura y escritura que requieren los datos de vídeo de alta resolución.

- ⚠️ No extraiga la tarjeta microSD de la aeronave mientras esta esté encendida. De lo contrario, la tarjeta microSD podría sufrir daños.
- Para asegurar la estabilidad del sistema de cámara, las grabaciones de vídeos independientes tienen un límite de 30 minutos.
- Verifique los ajustes de la cámara antes de usarla para asegurarse de que es la configuración que desea.
- Antes de hacer fotos o vídeos importantes, tome algunas imágenes para comprobar que la cámara funcione correctamente.
- Las fotografías o los vídeos no se pueden transmitir ni copiar de la cámara si la Batería de Vuelo Inteligente está apagada.
- Asegúrese de apagar la Batería de Vuelo Inteligente correctamente. De lo contrario, los parámetros de la cámara NO se guardarán y los vídeos grabados podrían verse dañados. Nota: Con independencia del motivo, DJI no será responsable de ningún fallo por el que una imagen o vídeo se grabe de forma que no se pueda leer.

Edición de vídeo

El Mavic 2 Pro es compatible con los formatos de vídeo MP4 y MOV, y ofrece los modos de color Normal, D-Log y HLG. En el modo Normal, se admiten los formatos de código H.264 y H.265. En el modo D-Log o HLG, solo se admite el formato H.265.

En el Mavic 2 Pro, FOV completo (prioridad de ratio) convierte los 5,5K del sensor en 4K mientras que HQ (prioridad de resolución) recorta los bordes de la imagen para dejar el centro con una mayor calidad pero menos campo de visión. El campo de visión en FOV completo es de 75° y el de HQ es de 55°. Puede seleccionar uno u otro dependiendo de lo que necesite en ese momento.

Mavic 2 Zoom es compatible con los formatos de vídeo MP4 y MOV, y ofrece los modos de color Normal y D-Cinelike. Se admiten los formatos de código H.264 y H.265.

DJI ha probado los siguientes productos de software y se recomiendan para reproducir o editar vídeos.

Software	Versión Mac	Versión Windows
Adobe Premier Pro CC 2018	v12.1.1 (10)	v12.1.1 (10)
Davinci Resolve	v15.0 free	v14.3 Studio
Apple Final Cut Pro X	v10.4.3	N/A
Apple QuickTime	v10.4 (928.5.1)	N/A
Apple iMovie	v10.4.2	N/A
VLC Player	v3.0.2	v3.0.2

Corrección de distorsión de vídeo

Mavic 2 Pro y Mavic 2 Zoom graban vídeos de 8 bits mientras corrigen automáticamente la distorsión de vídeo que suele producirse. Sin embargo, solo el Mavic 2 Pro puede grabar vídeos de 10 bits. Los vídeos de 10 bits tienen una fluidez superior a los de 8 bits, lo cual supone una ventaja para la modulación de color de posproducción. Tenga en cuenta que la corrección automática de distorsión de vídeo no está disponible para vídeos de 10 bits en el Mavic 2 Pro.

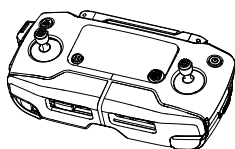
Hay varios programas de software disponibles para corregir la distorsión de vídeo, como DaVinci Resolve, Adobe Premiere y Apple Final Cut Pro X. Los vídeos con diferentes resoluciones tienen diferentes tipos de distorsión. La siguiente tabla enumera los valores recomendados para corregir la distorsión cuando se usa un software diferente. Tenga en cuenta que al corregir la distorsión, la calidad general del vídeo disminuirá.

	DaVinci Resolve	Adobe Premiere*	Apple Final Cut Pro X
HQ	0.180	-4	0.02
FOV completo	0.245	-9	0.05
2.7K	0.240	-8	0.05
FHD 1080 24/25/30/48/60	0.245	-9	0.05
FHD 120P	0.180	-4	0.02

* Adobe Premiere utiliza parámetros preestablecidos para la corrección de distorsión. Los usuarios no necesitan introducir el valor manualmente, pero deben seleccionar el modo de vídeo.

Control remoto

En esta sección se describen las características del control remoto y se incluyen instrucciones para el control de la aeronave y de la cámara.



Control remoto

El control remoto lleva incorporada la tecnología de transmisión de largo alcance de DJI, OcuSync 2.0, que ofrece un alcance de transmisión máximo de 8 km y permite visualizar vídeo de la aeronave en DJI GO 4 mediante su dispositivo móvil a 1080p. Controle fácilmente la aeronave y la cámara con los botones de a bordo. La pantalla LCD integrada ofrece información sobre la aeronave en tiempo real, mientras que las palancas de control desmontables facilitan el almacenamiento del control remoto.

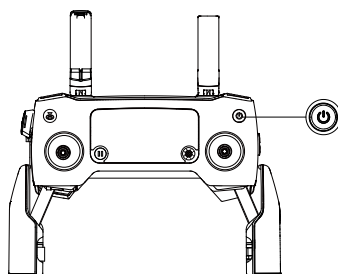
En un área abierta sin interferencias electromagnéticas, OcuSync 2.0 transmite sin problemas conexiones de vídeo de hasta 1080p, sin importar cómo cambie la posición de vuelo. El control remoto funciona tanto a 2,4 GHz como a 5,8 GHz, y selecciona de forma automática el mejor canal de transmisión. OcuSync 2.0 reduce la latencia a 120 - 130 ms al mejorar el rendimiento de la cámara a través del algoritmo de decodificación de vídeo y el enlace inalámbrico.

Se admite el enfoque automático durante la grabación, incluso en condiciones de poca luz. El Mavic 2 Pro admite el ajuste de apertura y obturación y el Mavic 2 Zoom admite la ampliación o reducción del zoom mediante el uso del dial de ajuste del zoom.

La batería incorporada tiene una capacidad de 3950 mAh y un tiempo de ejecución máximo de 2 horas y 15 minutos. El control remoto carga el dispositivo móvil con una capacidad de carga de 500 mA a 5 V. El control remoto carga automáticamente los dispositivos Android. Para dispositivos iOS, asegúrese primero de que la carga esté habilitada en DJI GO 4. La carga para dispositivos iOS está deshabilitada de forma predeterminada y debe habilitarse cada vez que se enciende el control remoto.

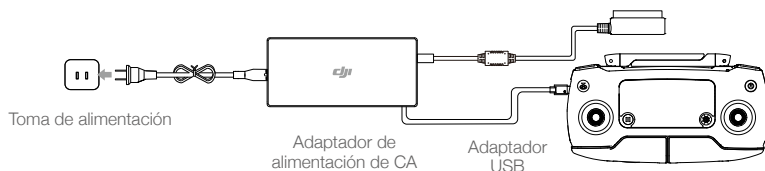
Uso del control remoto

Pulse el botón de Encendido para mostrar el nivel actual de la batería en la pantalla LCD. Púlselo una vez, después otra y manténgalo pulsado para encender o apagar el control remoto.



Carga de la batería

Conecte el adaptador de alimentación de CA suministrado al puerto de alimentación del control remoto. Cargar por completo el control remoto lleva aproximadamente dos horas y cuarto. Retire el cable RC del control remoto antes de cargar.



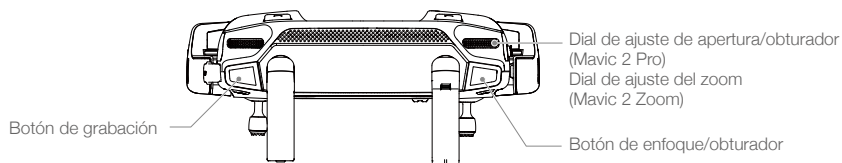
Control de la cámara

Use el dial de ajuste de apertura/obturador para ajustar los parámetros de apertura y del obturador (solo Mavic 2 Pro).

Use el botón de grabación para empezar a grabar.

Use el botón de enfoque/obturador para enfocar automáticamente y sacar fotos.

Use el dial de ajuste del zoom para ampliar o reducir el zoom (solo Mavic 2 Zoom).

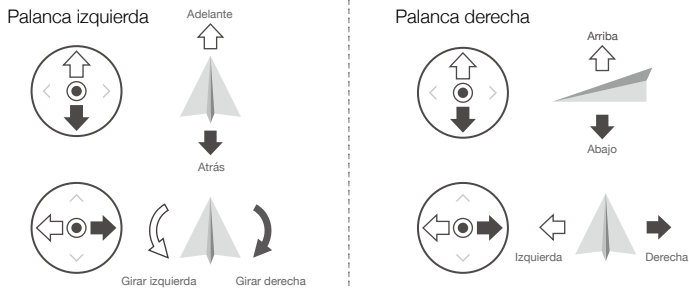


Control de la aeronave

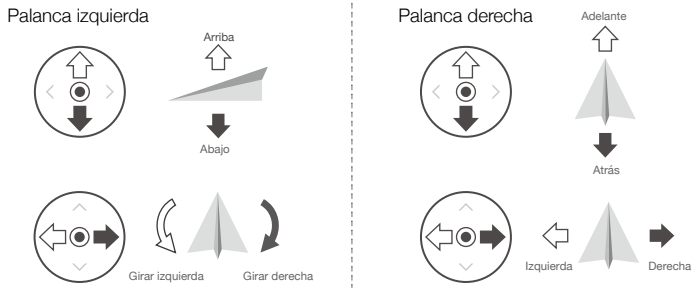
Las palancas de control sirven para controlar la orientación de la aeronave (dirección), los movimientos hacia delante y hacia atrás (cabecceo), la altitud (acelerador) y los movimientos hacia la izquierda y hacia la derecha (rotación). El modo seleccionado para las palancas de control determina la función de cada movimiento de las palancas de control. Hay disponibles tres modos preprogramados (Modo 1, Modo 2 y Modo 3) y se pueden configurar modos personalizados en DJI GO 4. El modo predeterminado es el Modo 2.

En cada uno de los tres modos preprogramados, el Mavic 2 hace vuelo estacionario con una orientación constante cuando ambas palancas están centradas. Al alejar una palanca de control de la posición central se realizan las funciones que se indican en la siguiente imagen.

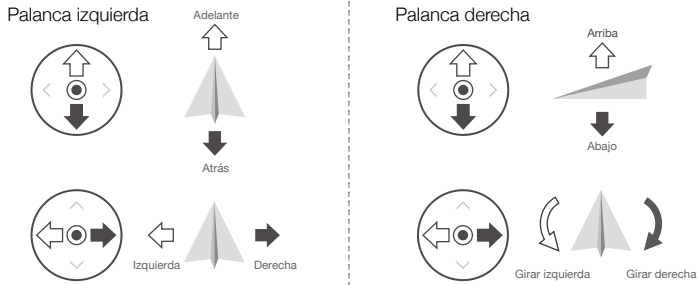
Modo 1

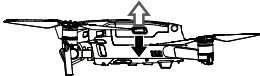
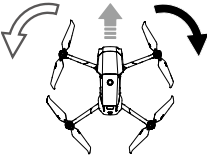


Modo 2



Modo 3



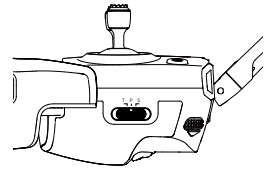
Control remoto (Modo 2)	Aeronave ( Indica la dirección del morro)	Observaciones
		Mueva la palanca izquierda hacia arriba o abajo para cambiar la altitud de la aeronave. Empuje la palanca hacia arriba para ascender y hacia abajo para descender. Cuanto más se aleje la palanca de la posición central, más rápido cambiará la altitud de la aeronave. Empuje siempre la palanca con suavidad para evitar cambios de altitud repentinos e imprevistos.
		Mueva la palanca izquierda hacia la izquierda o la derecha para controlar la orientación de la aeronave. Empuje la palanca hacia la izquierda para que la aeronave gire hacia la izquierda, y hacia la derecha para que lo haga hacia la derecha. Cuanto más se aleje la palanca de la posición central, más rápido girará la aeronave.
		Mueva la palanca derecha hacia arriba y abajo para cambiar la inclinación de la aeronave. Empuje la palanca hacia arriba para volar hacia delante y hacia abajo para volar hacia atrás. Cuanto más se aleje la palanca de la posición central, más rápido se moverá la aeronave.
		Mueva la palanca derecha hacia la izquierda o la derecha para cambiar la rotación de la aeronave. Empuje la palanca hacia la izquierda para volar a la izquierda y a la derecha para volar a la derecha. Cuanto más se aleje la palanca de la posición central, más rápido se moverá la aeronave.

 Se recomienda retirar las palancas de control y almacenarlas en sus ranuras de almacenamiento del control remoto durante el transporte o el almacenamiento para evitar daños.

Interruptor de modo de vuelo

Utilice el interruptor para seleccionar el modo de vuelo deseado.

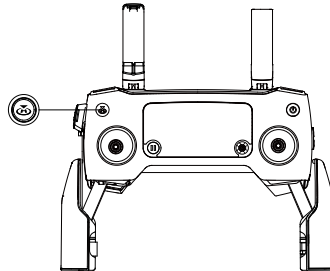
Posición	Modo de vuelo
S	Modo S
P	Modo P
T	Modo T



Independientemente de la posición en la que se encuentra el interruptor en el control remoto, el Mavic 2 Pro/Zoom se inicia en modo P de forma predeterminada. Para cambiar de modo de vuelo, vaya primero a vista de la cámara en DJI GO 4, toque  y active Modos de vuelo múltiples. Después de activar Modos de vuelo múltiples, cambie el interruptor a P y luego a S o a T para cambiar los modos de vuelo.

Botón RPO

Mantenga pulsado el botón RPO para iniciar el regreso al punto origen (RPO) mediante el cual la aeronave vuelve al último punto de origen registrado. Pulse este botón de nuevo para cancelar el RPO y recuperar el control de la aeronave. Consulte la sección Regreso al punto de origen para obtener más información acerca del RPO.



Botones C1 y C2

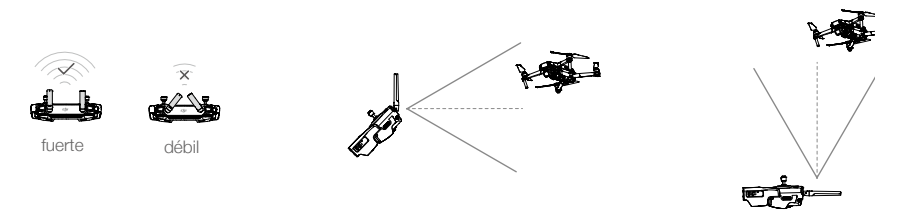
Las funciones de los botones C1 y C2 se establecen en DJI GO 4. La configuración predeterminada del botón C1 es la de centrar el enfoque y la configuración predeterminada del botón C2 es la reproducción.

Alerta del control remoto

El control remoto emite una alerta durante el RPO o cuando el nivel de la batería es bajo (entre un 6 % y un 15 %). El nivel de alerta de batería baja y RPO se puede cancelar al pulsar el botón de encendido. Sin embargo, la alerta de nivel de batería a punto de agotarse (menos del 6 %) no se puede cancelar.

Zona de transmisión óptima

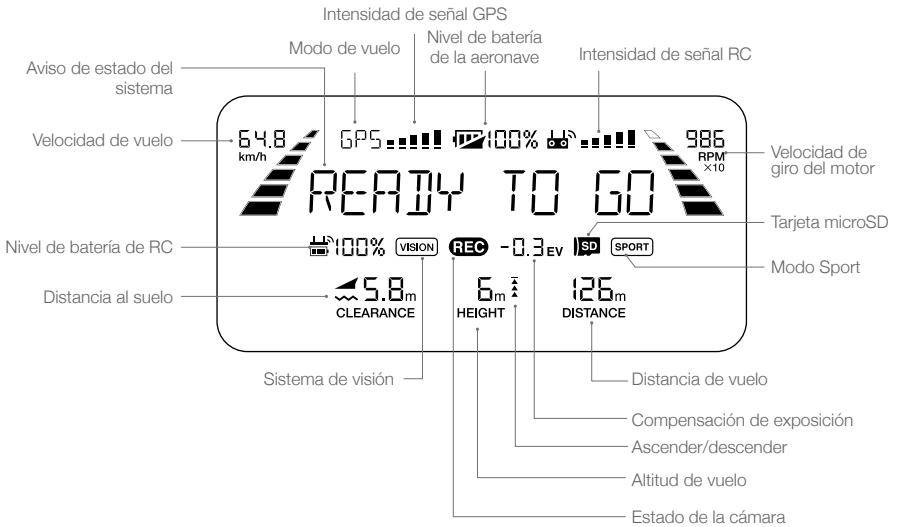
La señal entre la aeronave y el control remoto es más fiable cuando las antenas están situadas en relación con la aeronave como se muestra en la siguiente imagen.



Asegúrese de que la aeronave está volando dentro de la zona de transmisión óptima. Para garantizar un rendimiento óptimo de la transmisión, ajuste el control remoto y las antenas conforme la imagen anterior.

Pantalla LCD

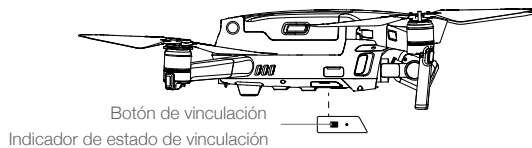
La pantalla LCD muestra varios estados del sistema, incluidos la telemetría de vuelo y el nivel de la batería en tiempo real. Consulte la figura siguiente para conocer el significado de cada icono de la pantalla LCD.



Vinculación del control remoto

El control remoto se vincula a la aeronave antes del envío. La vinculación solo es necesaria cuando se utiliza un nuevo control remoto por primera vez. Realice los pasos siguientes para vincular un nuevo control remoto:

1. Encienda la aeronave y el control remoto.
2. Inicie DJI GO 4.
3. Acceda a "Cámara" y pulse en  y luego pulse el botón para confirmar. Ya se puede vincular el control remoto.
4. Localice el botón de enlace en el lateral de la aeronave, como se muestra en la figura siguiente. Pulse el botón de enlace para iniciar la vinculación. El indicador de estado de vinculación se mostrará de color verde fijo una vez que el control remoto se conecte correctamente a la aeronave, y en la pantalla LCD del control remoto aparecerá la información de la aeronave.



- Asegúrese de que el control remoto se encuentra en un radio de 0.5 m de la aeronave durante la vinculación.
- El control remoto se desvinculará de una aeronave si se vincula un nuevo control remoto a la misma aeronave.



- Cargue completamente el control remoto antes de cada vuelo.
- Si el control remoto está encendido y NO se utiliza durante cinco minutos, sonará una alerta. Después de 10 minutos, se apagará automáticamente. Mueva las palancas para cancelar la alerta.
- Ajuste la abrazadera del dispositivo móvil para asegurarse de que el dispositivo móvil esté asegurado.
- Asegúrese de que las antenas del control remoto estén desplegadas y ajustadas en la posición adecuada para conseguir una calidad de transmisión óptima.
- Repare o sustituya el control remoto si está dañado. Una antena de control remoto dañada reducirá considerablemente el rendimiento.
- Cargue la batería al completo al menos una vez cada tres meses para mantener la batería en buenas condiciones.
- Compruebe que las palancas de control estén bien montadas.

Aplicación DJI GO 4

Esta sección presenta las funciones principales de la aplicación DJI GO 4.

Aplicación DJI GO 4

Utilice esta aplicación para controlar el estabilizador, la cámara y otras funciones de la aeronave. La aplicación también cuenta con las secciones Equipo, Editor, SkyPixel y Yo, que se utilizan para configurar la aeronave y editar y compartir sus fotos y vídeos con otras personas.

Equipo

Menú de dispositivos

Si no está ya seleccionado, seleccione Mavic 2 Pro/Zoom en el menú de dispositivos en la esquina superior izquierda de la pantalla.

Menú de funciones

Toque  en la esquina superior derecha de la pantalla para abrir el menú de funciones. Este menú tiene cinco opciones:

Escanear código QR: Escanee un código QR para conectar una aeronave.

Academia: Utilice el simulador de vuelo, vea tutoriales y lea los manuales del producto.

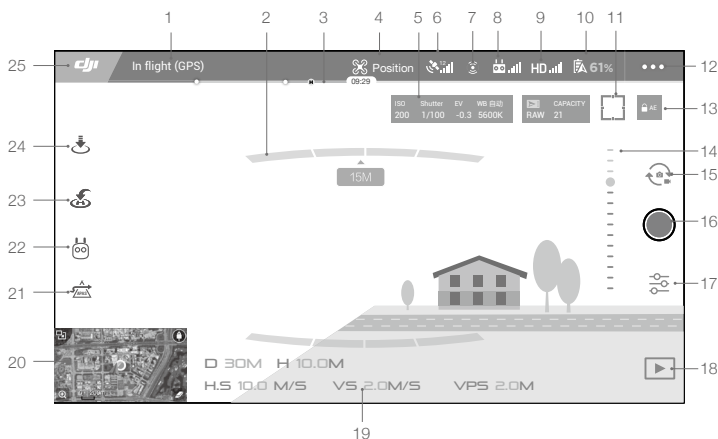
Registros de vuelo: Acceda a todos los registros de sus vuelos.

Zonas GEO: Consulte información acerca de las zonas GEO.

Buscar mi dron: Obtenga las coordenadas de la última ubicación registrada de su aeronave y haga que esta emita un pitido y parpadee con los ledes.

Vista de la cámara

Acceda a la vista de cámara en la pantalla Equipo cuando el dispositivo móvil esté conectado a la aeronave.



1. Barra de estado del sistema

 : este icono indica el estado de vuelo de la aeronave y muestra varios mensajes de advertencia.

2. Estado de detección de obstáculos

 : aparecen barras rojas cuando los obstáculos están cerca de la aeronave. Aparecen barras naranjas cuando los obstáculos están en el rango de detección.

3. Barra del indicador de nivel de batería

—●—●—●— : el indicador de nivel de batería proporciona una visualización dinámica del nivel de la batería. Las zonas de colores del indicador de nivel de batería representan los niveles de carga necesarios para llevar a cabo diferentes funciones.

4. Modo de vuelo

🌀 : el texto situado junto a este icono indica el modo de vuelo actual.

Tóquelo para ajustar los ajustes del controlador de vuelo. Esta configuración permite modificar los límites de vuelo y definir los valores de ganancia.

5. Parámetros de la cámara

Muestra los parámetros de la cámara y la capacidad de la memoria interna y la tarjeta microSD.



Mavic 2 Pro:

Muestra los parámetros de la cámara y la capacidad de la memoria interna y la tarjeta microSD. muestra además el modo de enfoque de cámara, el valor AE y los parámetros de enfoque.

Mavic 2 Zoom:

Muestra los parámetros de la cámara y la capacidad de la memoria interna y la tarjeta microSD. Muestra además los parámetros de enfoque.

6. Intensidad de señal GPS

📶 : muestra la intensidad de la señal GPS actual. Las barras blancas indican una intensidad de GPS adecuada.

7. Estado de los sistemas de visión

👁️ : toque este botón para activar o desactivar las funciones que ofrecen los sistemas de visión; además, muestra el estado de todos los sistemas de visión. El icono verde indica que el sistema de visión correspondiente está disponible. El icono rojo indica que el sistema de visión correspondiente no está disponible.

8. Señal del control remoto

📶 : este icono muestra la intensidad de la señal del control remoto. El icono parpadeará cuando se reconozca una interferencia durante el vuelo. Cuando no haya advertencias adicionales en DJI GO 4, significará que la interferencia no afecta al funcionamiento y a la experiencia de vuelo en general.

9. Intensidad de señal de transmisión de vídeo HD

📶 : este icono muestra la intensidad de la conexión de transmisión de vídeo HD entre la aeronave y el control remoto. El icono parpadeará cuando se reconozca una interferencia durante el vuelo. Cuando no haya advertencias adicionales en DJI GO 4, significará que la interferencia no afecta al funcionamiento y a la experiencia de vuelo en general.

10. Configuración de la batería

🔋 61% : muestra el nivel actual de carga de la batería. Tóquelo para ver el menú de información de la batería, establecer los distintos umbrales de advertencia de la batería y ver el historial de advertencias de la batería.

11. Botón de enfoque/medición

 : tóquelo para cambiar entre el modo de enfoque y de medición. Tóquelo para seleccionar el objeto que se debe enfocar o medir. El enfoque automático continuo se activará automáticamente de acuerdo con el estado de la aeronave y la cámara después de habilitar el enfoque automático.

12. Configuración general:

••• : toque esta opción para entrar al menú Configuración general y establecer las unidades de medida, activar/desactivar Retransmisión en directo y ajustar la configuración de visualización de la trayectoria de vuelo.

13. Bloqueo de autoexposición

 AE : toque para bloquear el valor de exposición.

14. Deslizador del estabilizador

•••••••••• : muestra el ángulo de inclinación del estabilizador.

15. Cambio entre foto y vídeo

 : toque para cambiar entre los modos de foto y grabación de vídeo.

16. Botón de disparo/grabación

 : toque para comenzar la captura de fotos o la grabación de vídeo.

17. Configuración de la cámara

 : toque esta opción para acceder al menú Configuración de la cámara.

Toque  para configurar la ISO de la cámara, el obturador, y la exposición automática.

Toque  para seleccionar los modos de captura de imagen. El Mavic 2 admite Disparo único, Disparo en ráfaga, Disparo a intervalos y varios modos panorámicos.

Toque  para acceder al menú Configuración general de la cámara.

18. Reproducción

 : toque para acceder a la página de reproducción y previsualizar las fotos y vídeos en cuanto se capturen.

19. Telemetría de vuelo

D 30M: distancia entre la aeronave y el punto de origen.

H 10.0M: altura desde el punto de origen.

HS 10.0M/S: velocidad horizontal de la aeronave.

VS 2.0M/S: velocidad vertical de la aeronave.

20. Mapa

Toque para ver el mapa.



21. Sistemas avanzados de asistencia al piloto

 : toque para activar/desactivar la función APAS. La función APAS se desactiva si los sistemas de visión frontal y trasero se desactivan o no están disponibles.

22. Modos de Vuelo Inteligente

 : toque para seleccionar los modos de vuelo inteligente.

23. RPO inteligente

 : toque para iniciar el RPO inteligente y que la aeronave regrese al último punto de origen registrado.

24. Despegue/aterrizaje automático

 : toque para iniciar el despegue o el aterrizaje automático.

25. Atrás

 : toque este botón para volver al menú principal.



Tenga en cuenta lo siguiente cuando utilice el modo Panorámica:

- Use el modo Panorámica en una escena estática. Si el objetivo se mueve mientras hace las fotografías, la foto panorámica puede presentar anomalías.
 - Use Panorámica en un área abierta y haga las fotos a una altura de 5 m o más.
 - Use Panorámica en un área con muchos objetivos y evite hacer capturas sobre el agua o la nieve.
 - Use Panorámica cuando la aeronave pueda volar en modo estacionario. No use este modo en el modo Atti o cuando vuele con vientos fuertes.
-

Editor

DJI GO 4 dispone de un editor de vídeo inteligente. Después de grabar varios clips de vídeo y descargarlos en su dispositivo móvil, elija la opción Editor en la pantalla de inicio. A continuación, puede seleccionar una plantilla y un número determinado de clips, que se combinan automáticamente para crear un corto que se puede compartir de inmediato.

SkyPixel

Vea y comparta las fotos y los vídeos en la página SkyPixel.

Yo

Si ya tiene una cuenta DJI, podrá participar en los debates del foro y compartir su creación con la comunidad.



- Asegúrese de cargar por completo el dispositivo móvil antes de iniciar DJI GO 4.
- El uso de DJI GO 4 requiere conexión de datos móviles. Póngase en contacto con su operador de móvil para consultar el coste del consumo de datos.
- Si está utilizando un teléfono como dispositivo de pantalla móvil, NO acepte llamadas telefónicas ni utilice las funciones de mensajes de texto durante el vuelo.
- Lea con atención todos los consejos de seguridad, mensajes de advertencia y renunciaciones de responsabilidad. Familiarícese con las normativas relacionadas aplicables en su zona. Usted es el único responsable de conocer todas las normas pertinentes y de volar de un modo que se ajuste a las mismas.
 - a. Lea y comprenda los mensajes de advertencia antes de utilizar las funciones de despegue y aterrizaje automáticos.
 - b. Lea y comprenda los mensajes de advertencia y la renuncia de responsabilidad antes de ajustar la altitud más allá del límite predeterminado.
 - c. Lea y comprenda los mensajes de advertencia y la renuncia de responsabilidad antes de cambiar entre los modos de vuelo.
 - d. Lea y comprenda los mensajes de advertencia y las notificaciones de renuncia de responsabilidad cerca o dentro de zonas GEO.
 - e. Lea y comprenda los mensajes de advertencia antes de utilizar los modos de vuelo inteligente.
- Aterrice la aeronave inmediatamente en una ubicación segura si aparece una alerta en la aplicación.
- Revise todos los mensajes de advertencia de la lista de comprobación que se muestra en la aplicación antes de cada vuelo.
- Utilice el simulador integrado en la aplicación para practicar la técnica de vuelo si nunca ha utilizado la aeronave o si no tiene suficiente experiencia para utilizar la aeronave con comodidad.
- El modo Principiante es el modo predeterminado al iniciar la aplicación por primera vez. Al volar en modo Principiante, la altitud y la distancia de vuelo de la aeronave están restringidas. Le recomendamos que vuele en modo Principiante para perfeccionar la técnica de vuelo. Desactive el modo Principiante solo cuando ya sea capaz de manejar la aeronave cómodamente.
- Guarde en la caché los datos de mapa del área en la que va a volar la aeronave conectándose a Internet antes de cada vuelo.
- La aplicación está diseñada para ayudarle durante el vuelo. Utilice el sentido común y NO confíe el control de la aeronave a la aplicación. El uso que haga de la aplicación está regido por las condiciones de uso de DJI GO 4 y la política de privacidad de DJI. Léalos detenidamente en la aplicación.

Vuelo

En esta sección se describen las prácticas de vuelo seguras y las restricciones de vuelo.

Vuelo

Una vez que haya finalizado la preparación previa al vuelo, se recomienda utilizar el simulador de vuelo de DJI GO 4 para perfeccionar las habilidades de vuelo y practicar el vuelo con seguridad. Asegúrese de que todos los vuelos se lleven a cabo en un espacio abierto. Consulte las secciones Control remoto y DJI GO 4 para obtener información acerca de cómo utilizar el control remoto y la aplicación para controlar la aeronave.

Requisitos del entorno de vuelo

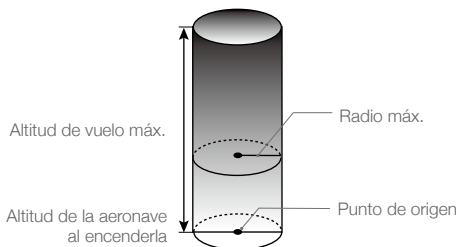
1. No utilice la aeronave en condiciones climáticas adversas, incluidas velocidades de viento superiores a 10 m/s, nieve, lluvia y niebla.
2. Vuele en espacios abiertos. Las estructuras altas y las grandes estructuras metálicas pueden afectar a la precisión de la brújula de a bordo y del sistema GPS.
3. Evite obstáculos, multitudes, líneas de alta tensión, árboles y masas de agua.
4. Minimice las interferencias evitando zonas con altos niveles de electromagnetismo, como ubicaciones cercanas a líneas de tensión, estaciones base, subestaciones eléctricas y torres de radiodifusión.
5. El rendimiento de la aeronave y de la batería depende de factores del entorno, como la densidad del aire y la temperatura. Tenga mucho cuidado al volar a altitudes superiores a 6000 metros sobre el nivel del mar, ya que el rendimiento de la batería y la aeronave puede disminuir.
6. El Mavic 2 no puede usar GPS en zonas polares. Utilice el sistema de visión inferior al volar en dichas ubicaciones.

Límites de vuelo y zonas GEO

Cumpla todas las leyes y normativas cuando haga volar el Mavic 2 Pro/Zoom. De manera predeterminada, se aplican limitaciones de vuelo para ayudar a los usuarios a manejar este producto con seguridad y dentro de la legalidad. Las limitaciones de vuelo incluyen límites de altitud y de distancia, y zonas GEO. Cuando se emplea el modo P, los límites de altitud y de distancia, así como las zonas GEO funcionan simultáneamente para gestionar el vuelo con seguridad.

Límites de altitud y distancia de vuelo

Los límites máximos de altitud y distancia de vuelo se pueden cambiar en DJI GO 4. El ajuste de altitud de vuelo máxima no puede superar los 500 m. De acuerdo con estos valores, la aeronave volará en un cilindro restringido, como se muestra a continuación:



Señal GPS intensa  Parpadeo en verde			
	Límites de vuelo	Aplicación DJI GO 4	Indicador de estado de la aeronave
Altitud máx.	La altitud de la aeronave no puede superar el valor especificado.	Advertencia: Altitud límite alcanzada.	N/A
Distancia máx.	La distancia de vuelo debe estar dentro del radio máx.	Advertencia: Distancia límite alcanzada.	N/A

Señal GPS débil  Parpadeo en amarillo			
	Límites de vuelo	Aplicación DJI GO 4	Indicador de estado de la aeronave
Altitud máx.	La altura se limita a 5 metros cuando la señal GPS es débil y el sistema de visión inferior está activado. La altura se limita a 30 metros cuando la señal GPS es débil y el sistema de visión inferior está desactivado.	Advertencia: Altitud límite alcanzada.	N/A
Distancia máx.	Sin límite		



- Si la aeronave alcanza uno de los límites, podrá seguir controlándola, pero no podrá hacerla volar más allá.
- Si la aeronave vuela fuera del radio máximo, regresará automáticamente hasta dentro del alcance cuando la señal GPS sea intensa.
- Por razones de seguridad, no vuele cerca de aeropuertos, carreteras, estaciones de tren, líneas de ferrocarril, centros urbanos u otras zonas sensibles. Vuele la aeronave únicamente hasta donde pueda verla.

Zonas GEO

Todas las zonas GEO se indican en el sitio web oficial de DJI en <http://www.dji.com/flysafe>. Las zonas GEO se dividen en diferentes categorías e incluyen ubicaciones como aeropuertos, zonas donde se vuela con aviones tripulados a escasa altitud, fronteras entre países o ubicaciones sensibles como centrales de energía.

Lista de comprobación previa al vuelo

1. Asegúrese de que el dispositivo de control remoto, el dispositivo móvil y la Batería de Vuelo Inteligente estén completamente cargados.
2. Asegúrese de que la Batería de Vuelo Inteligente y las hélices estén montadas de forma segura.
3. Asegúrese de que los brazos y las hélices de la aeronave estén desplegados.
4. Asegúrese de que el estabilizador y la cámara funcionen con normalidad.
5. Asegúrese de que no hay nada que obstruya los motores y de que estos funcionan con normalidad.
6. Asegúrese de que DJI GO 4 está correctamente conectada a la aeronave.
7. Asegúrese de que el objetivo de la cámara y los sensores del sistema de visión están limpios.
8. Utilice solo piezas originales de DJI o piezas certificadas por DJI. Las piezas no autorizadas o piezas de fabricantes no certificados por DJI pueden producir averías en el sistema y poner en peligro la seguridad.

Despegue/aterrizaje automático

Despegue automático

1. Inicie DJI GO 4 y toque "VUELA" para acceder a Vista de la cámara.
2. Realice todos los pasos de la lista de comprobación previa al vuelo.
3. Toque .
4. Si las condiciones son seguras para el despegue, deslice el botón deslizante para confirmar. La aeronave despegará y volará de forma estacionaria 1.2 metros por encima del suelo.



El indicador de estado de la aeronave indica si la aeronave utiliza GPS y/o el sistema de visión inferior para controlar el vuelo. Consulte la sección led e indicador de estado de la aeronave para obtener más información. Se recomienda esperar hasta tener buena señal GPS antes de utilizar la función de despegue automático.

Aterrizaje automático

Utilice el aterrizaje automático solo si el indicador de estado de la aeronave parpadea en verde. Realice los pasos siguientes para utilizar la función de aterrizaje automático:

1. Toque .
2. Si es seguro aterrizar, deslice el botón deslizante para confirmar. La aeronave comenzará el procedimiento de aterrizaje automático. Si la aeronave detecta que las condiciones no son adecuadas para el aterrizaje, aparecerán advertencias en DJI GO 4. Asegúrese de responder con prontitud.



El aterrizaje automático se puede cancelar inmediatamente en DJI GO 4.

Arranque/parada de los motores

Arranque de los motores

Se utiliza un comando de combinación de palancas (CSC) para arrancar los motores. Empuje las dos palancas hacia las esquinas inferiores interiores o exteriores para arrancar los motores. Una vez que los motores hayan empezado a girar, suelte las dos palancas a la vez.

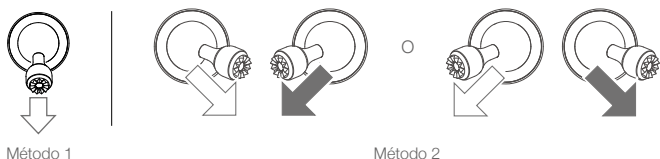


Parada de motores

Los motores se pueden parar de dos formas:

Método 1: Cuando la aeronave haya aterrizado, empuje la palanca izquierda hacia abajo y sosténgala. Los motores se pararán después de tres segundos.

Método 2: Cuando la aeronave haya aterrizado, efectúe el mismo CSC que se empleó para arrancar los motores, como se ha descrito anteriormente. Los motores se detendrán inmediatamente. Suelte las dos palancas una vez que se detengan los motores.



Detención de los motores en pleno vuelo

La detención de los motores en pleno vuelo provocará que la aeronave sufra una colisión. Los motores solo deben detenerse en pleno vuelo en una situación de emergencia, como cuando se ha producido una colisión, el motor se ha calado o cuando la aeronave esté girando en el aire o está fuera de control y asciende/desciende muy rápidamente. Para detener los motores en pleno vuelo, utilice el mismo comando de palancas combinado empleado para iniciarlos.

Vuelo de prueba

Procedimientos de despegue y aterrizaje

1. Coloque la aeronave sobre una superficie plana en un espacio abierto, con el indicador de estado de la aeronave orientado hacia usted.
2. Encienda la aeronave y el control remoto.
3. Inicie DJI GO 4 y acceda a Vista de la cámara.
4. Espere hasta que el indicador de estado de la aeronave parpadee en verde para indicar que se ha registrado el punto de origen y es seguro volar.
5. Empuje lentamente la palanca del acelerador para despegar o use la función de despegue automático.
6. Tire de la palanca del acelerador o utilice la función de aterrizaje automático para aterrizar la aeronave.
7. Apague la aeronave y el control remoto.

Sugerencias y consejos para vídeo

1. La lista de verificación previa al vuelo se ha diseñado para ayudarle a volar con seguridad y para garantizar la captura de vídeo durante el vuelo. Repase la lista completa de comprobación previa al vuelo antes de cada vuelo.
2. Seleccione el modo de funcionamiento deseado del estabilizador en DJI GO 4.
3. Grabe vídeo solo cuando vuele en modo P o T.
4. NO vuele en condiciones climáticas adversas, como lluvia o viento.
5. Elija los ajustes de cámara que mejor se adapten a sus necesidades. Estos incluyen el formato de fotografía y la compensación de exposición.
6. Realice pruebas de vuelo para establecer rutas de vuelo y ensayar escenas.
7. Empuje las palancas de control suavemente para mantener un movimiento uniforme y estable de la aeronave.

Apéndice

Apéndice

Especificaciones

Aeronave	
Peso de despegue	907 g (Mavic 2 Pro); 905 g (Mavic 2 Zoom)
Dimensiones	Plegado: 214 × 91 × 84 mm (alto × ancho × alto) Desplegado: 322 × 242 × 84 mm (alto × ancho × alto)
Distancia diagonal	354 mm
Velocidad máx. en ascenso	5 m/s (modo S), 4 m/s (modo P)
Velocidad máx. en descenso	3 m/s (modo S), 3 m/s (modo P)
Velocidad máx.	72 km/h (modo S, cerca del nivel del mar, sin vientos)
Altura máx. de servicio sobre el nivel del mar	6000 m
Tiempo máx. de vuelo	31 minutos (sin viento, a una velocidad constante de 25 km/h)
Tiempo de vuelo estacionario máx.	29 minutos (sin viento)
Tiempo de vuelo medio	25 minutos (en vuelo normal, con un nivel de batería restante del 15 %)
Distancia máx. de vuelo	18 km (sin viento, a una velocidad constante de 50 km/h)
Resistencia al viento máx.	29 - 38 km/h
Ángulo de inclinación máx.	35° (modo S, con control remoto), 25° (modo P)
Velocidad angular máx.	200° por segundo
Rango de temperatura de funcionamiento	-10 °C - 40 °C
GNSS	GPS + GLONASS
Rango de precisión del vuelo estacionario	Vertical: ±0,1 m (si el Posicionamiento Visual está activado) ±0,5 m (con posicionamiento por GPS) Horizontal: ±0,3 m (si el Posicionamiento Visual está activado) ±1,5 m (con posicionamiento por GPS)
Frecuencia de funcionamiento	2.400 - 2.4835 GHz; 5.725 - 5.850 GHz
Transmisión de potencia (PIRE)	2.4 GHz FCC: ≤26 dBm; CE: ≤20 dBm; SRRC: ≤20 dBm; MIC: ≤20 dBm 5.8 GHz FCC: ≤26 dBm; CE: ≤14 dBm; SRRC: ≤26 dBm
Almacenamiento interno	8 GB
Estabilizador	
Rango mecánico	Inclinación: -135 a 45°, Giro: -100 a 100°, Rotación: -45 a 45°
Intervalo controlable	Inclinación: -90 a 30°, Giro: -75 a 75°
Estabilización	3 ejes (inclinación, rotación, giro)
Velocidad máx. de control (inclinación)	120° por segundo

Intervalo de vibración angular	±0,01° (Mavic 2 Pro); ±0,005° (Mavic 2 Zoom)	
Sistema de detección		
Sistema de detección	Detección de obstáculos omnidireccional	
FOV	Frontal: Horizontal: 40°, Vertical: 70° Trasero: Horizontal: 60°, Vertical: 77° Inferior: Delante y detrás: 100°, izquierda y derecha: 83° Lateral: Horizontal: 80°, Vertical: 65°	
Rango de detección de obstáculos	Frontal: Alcance de la medición con precisión: 0.5 a 20 m Rango detectable: 20 a 40 m Velocidad de detección efectiva: ≤14 m/s Trasero: Alcance de la medición con precisión: 0.5 a 16 m Rango detectable: 16 a 32 m Velocidad de detección efectiva: ≤12 m/s Superior: Alcance de la medición con precisión: 0,1 a 8 m Inferior: Alcance de la medición con precisión: 0.5 a 11 m Rango detectable: 11 a 22 m Lateral: Alcance de la medición con precisión: 0.5 a 10 m Velocidad de detección efectiva: ≤ 8 m/s	
Entorno operativo	Superficie con un patrón definido y una iluminación adecuada (lux >15) Detecta superficies reflectantes difusas (>20 %) (paredes, árboles, personas, etc.)	
Rango de velocidad	≤50 km/h a 2 m del suelo	
Rango de altitud	0.1 - 11 m	
Intervalo de funcionamiento	0.3 - 50 m	
Cámara	Mavic 2 Pro	Mavic 2 Zoom
Sensor	CMOS 1" Píxeles efectivos: 20 millones	CMOS 1/2,3" Píxeles efectivos: 12 millones
Objetivo	FOV: aprox. 77° Formato equivalente a 35 mm: 28 mm Apertura: f/2.8 - f/11 Rango de enfoque: 1 m a ∞	FOV: aprox. 83° (24 mm) aprox. 48° (48 mm) Formato equivalente a 35 mm: 24 a 48 mm Apertura: f/2.8 (24 mm) – f/11 (48 mm) Rango de enfoque: 0,5 m a ∞
Rango ISO	Vídeo: 100 - 6400 Foto: 100 - 3200 (auto) 100 - 12 800 (manual)	Vídeo: 100 - 3200 Foto: 100 - 1600 (auto) 100 - 3200 (manual)
Velocidad de obturación	Obturador electrónico: 8 - 1/8000 s	Obturador electrónico: 8 - 1/8000 s
Tamaño de fotografía	5472 × 3648	4000 × 3000
Modos de fotografía	Disparo único Disparo en ráfaga: 3/5 fotogramas Exposición Automática en Horquillado (AEB): 3/5 horquilla de exposición a 0,7 EV bias Intervalo (JPEG): 2/3/5/7/10/15/20/30/60 s) RAW: 5/7/10/15/20/30/60 s)	Disparo único Disparo en ráfaga: 3/5/7 fotogramas Exposición Automática en Horquillado (AEB): 3/5 horquilla de exposición a 0,7 EV bias Intervalo (JPEG): 2/3/5/7/10/15/20/30/60 s) RAW: 5/7/10/15/20/30/60 s)

Resolución de vídeo	4K: 3840 × 2160 24/25/30p 2,7K: 2688 × 1512 24/25/30/48/50/60p FHD: 1920 × 1080 24/25/30/48/50/60/120p	4K: 3840 × 2160 24/25/30p 2,7K: 2688 × 1512 24/25/30/48/50/60p FHD: 1920 × 1080 24/25/30/48/50/60/120p
Modo de color	Dlog-M (10 bits), permite vídeo en HDR (HLG 10 bits)	D-Cinelike
Tasa de bits máx. de almacenamiento de vídeo	100 Mbps	100 Mbps
Sistemas de archivo compatibles	FAT32: ≤32 GB exFAT: >32 GB	FAT32: ≤32 GB exFAT: >32 GB
Formatos de fotografía	JPEG/DNG (RAW)	JPEG/DNG (RAW)
Formatos de vídeo	MP4/MOV (MPEG-4 AVC/H.264, HEVC/H.265)	MP4/MOV (MPEG-4 AVC/H.264, HEVC/H.265)
Tarjetas SD compatibles	microSD Compatible con tarjetas microSD con capacidad de hasta 128 GB y velocidad de lectura/escritura UHS-I Clase 3	microSD Compatible con tarjetas microSD con capacidad de hasta 128 GB y velocidad de lectura/escritura UHS-I Clase 3
Rango de temperatura de funcionamiento	De -10 °C a 40 °C	De -10 °C a 40 °C
HDR	HDR mejorado, 14 EV	HDR, 13 EV
Hyperlight	SNR de 8 dB	SNR de 8 dB
Panorámica	Pano (3 × 1): 4000 × 6000 (40° × 80°) W (3 × 3): 8000 × 6000 (113° × 80°) 180° (3 × 7): 8192 × 2840 (240° × 76°) Esférica (3×8+1): 8192 × 4096 (360° × 126°, 360° × 180°)	Pano (3 × 1): 4000 × 6000 (41° × 93°) W (3 × 3): 8000 × 6000 (117° × 93°) 180° (3 × 7): 8192 × 2840 (249° × 87°) Esfera): (3 × 8 + 1) 8192 × 4096 (360° × 126°, 360° × 180°) Superresolución): 8000 × 6000 (FOV equivalente a 24 mm)
Control remoto		
Frecuencia de funcionamiento	2.400 - 2.4835 GHz; 5.725 - 5.850 GHz	
Distancia de transmisión máx.	FCC: 8000 m; CE: 5000 m; SRRC: 5000 m; MIC: 5000 m (sin obstáculos, libre de interferencias)	
Rango de temperatura de funcionamiento	0 °C - 40 °C	
Batería	3950 mAh	
Transmisión de potencia (PIRE)	2.4 a 2.4835 GHz FCC: ≤26 dBm; CE: ≤20 dBm; SRRC: ≤20 dBm; MIC: ≤ 20 dBm 5.725 a 5.850 GHz FCC: ≤ 26 dBm; CE: ≤ 14 dBm; SRRC: ≤ 26 dBm	
Corriente/voltaje de funcionamiento	1800 mA 3,83 V	
Tamaño de dispositivos móviles compatibles	Longitud máx.: 160 mm; grosor máximo: 6.5 a 8.5 mm	

Puertos USB compatibles	Lightning, Micro USB (Tipo B), USB-C
Cargador	
Entrada	100 - 240 V; 50/60 Hz; 1,8 A
Salida	Principal: 17.6 V = 3.41 A o 17.0 V = 3.53 A USB: 5 V = 2 A
Voltaje	17.6 ± 0.1 V o 17.0 V ± 0.1 V
Potencia nominal	60 W
Batería de Vuelo Inteligente	
Capacidad	3850 mAh
Voltaje	15.4 V
Voltaje máx. de carga	17.6 V
Tipo de batería	LiPo 4S
Energía	59.29 Wh
Peso neto	297 g
Rango de temperatura de carga	5 °C a 40 °C
Potencia de carga máx.	80 W
Aplicación	
Sistema de transmisión de video	OcuSync 2.0
Nombre	DJI GO 4
Calidad de la retransmisión en directo	Control remoto: 720p a 30 fps/1080p a 30 fps DJI Goggles: 720p a 30 fps/1080p a 30 fps DJI Goggles RE: 720p a 30 fps/1080p a 30 fps
Latencia (dependiendo de las condiciones del entorno y del dispositivo móvil)	120 a 130 ms
Sistema operativo requerido	iOS 10.0.2 o posterior Android 4.4 o posterior

Calibración de la brújula

Se recomienda que se calibre la brújula en cualquiera de las siguientes situaciones al volar en exteriores:

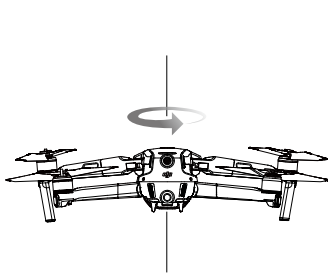
1. Vuelo en una ubicación a una distancia superior a 50 km de la última ubicación donde se hizo volar al dron.
2. La aeronave no ha volado durante más de 30 días.
3. DJI GO 4 muestra una advertencia de interferencia en la brújula y/o el indicador de estado de la aeronave parpadea en rojo y amarillo.

	• NO calibre la brújula en ubicaciones donde se puedan producir interferencias magnéticas (p. ej., cerca de depósitos de magnetita o grandes estructuras metálicas como aparcamientos, sótanos reforzados con acero, puentes, vehículos o andamios). • NO coloque objetos (como teléfonos móviles) que contengan material ferromagnético cerca de la aeronave durante la calibración. • No es necesario calibrar la brújula para volar en interiores.
--	---

Procedimiento de calibración

Seleccione un espacio abierto para llevar a cabo el siguiente procedimiento.

1. Toque la barra de estado del sistema en DJI GO 4, seleccione "Calibrar" y siga las instrucciones que aparezcan en pantalla.
2. Sostenga la aeronave en posición horizontal y gírela 360 grados. El indicador de estado de la aeronave se iluminará en verde fijo.
3. Sostenga la aeronave en posición vertical con el morro apuntando hacia abajo y gírela 360 grados alrededor del eje vertical.
4. Si el indicador de estado de la aeronave parpadea en rojo, la calibración ha fallado. Cambie su ubicación y vuelva a intentar realizar el procedimiento de calibración.



Calibración horizontal



Calibración vertical



- La aeronave puede despegar inmediatamente una vez que se haya completado la calibración. Si espera más de tres minutos para despegar después de la calibración, es posible que tenga que volver a calibrar. Es posible que aparezca otra advertencia de interferencia de la brújula mientras la aeronave está en tierra. Esto significa que la ubicación actual no es adecuada para volar la aeronave, debido al nivel de interferencias electromagnéticas.

Actualizaciones del firmware

Utilice DJI GO 4 o DJI Assistant 2 para Mavic para actualizar el firmware de la aeronave.

Uso de DJI GO 4

Cuando conecte la aeronave o el control remoto a DJI GO 4, se le indicará si hay disponible una nueva actualización del firmware. Para comenzar a actualizar, conecte el dispositivo móvil a Internet y siga las instrucciones de la pantalla. Tenga en cuenta que no puede actualizar el firmware si el control remoto no está vinculado a la aeronave.

Uso de DJI Assistant 2 para Mavic

El puerto USB-C se utiliza al conectar la aeronave a un ordenador para actualizar el firmware.

Siga las instrucciones siguientes para actualizar el firmware mediante DJI Assistant 2 para Mavic:

1. Con la aeronave apagada, conecte la aeronave a un ordenador a través del puerto Micro USB con un cable Micro USB.
2. Encienda la aeronave.
3. Abra DJI Assistant 2 para Mavic e inicie sesión con su cuenta de DJI.
4. Seleccione "Mavic 2" y haga clic en "Actualizaciones del firmware" en el panel izquierdo.
5. Seleccione la versión del firmware a la que desea actualizar.
6. Espere a que se descargue el firmware. La actualización del firmware comenzará automáticamente.
7. Una vez finalizada la actualización del firmware, reinicie la aeronave.



- Asegúrese de que la aeronave esté conectada al ordenador antes de encenderla.
- La actualización del firmware durará unos 15 minutos. Es normal que el estabilizador se quede flojo, los indicadores de estado de vuelo parpadeen y la aeronave se reinicie. Espere pacientemente a que finalice la actualización.
- Asegúrese de que el ordenador tiene acceso a Internet.
- Antes de realizar una actualización, asegúrese de que la Batería de Vuelo Inteligente tiene al menos un 50 % de carga y que el control remoto tiene al menos un 30 % de carga.
- No desconecte la aeronave del ordenador durante la actualización.
- Para una mayor seguridad, actualice siempre el firmware a la versión más reciente cuando aparezca en DJI GO 4 una notificación de actualización.
- Las notificaciones de actualización del firmware le indicarán que proceda con una actualización inmediatamente o que actualice el firmware en un plazo de tres días. Si decide ignorar la actualización actual del firmware, debe aceptar la renuncia de responsabilidad mostrada. Además, usted entiende y acuerda que los datos, incluidos sin limitación los registros de selección de usuario, se pueden cargar y conservar en un servidor designado por DJI.
- El dispositivo de control remoto puede desvincularse de la aeronave después de la actualización. Vuelva a vincular el dispositivo de control remoto y la aeronave.
- Asegúrese de comprobar todas las conexiones y retire las hélices de los motores antes de realizar la actualización del firmware. NO desconecte la aeronave ni el control remoto del ordenador, ni Internet mientras se actualiza el firmware.

Información del menú de la pantalla LCD del control remoto

Estado del control remoto	
BAT xx PCT	Nivel de batería del control remoto.
SHUTDOWN_	El control remoto está apagado.
CHARGING_	El control remoto está cargando.
USB PLUGGED	Mavic 2 se ha conectado a un ordenador.
FC U-DISK	El controlador de vuelo está leyendo los datos.
UPGRADING	Actualizando.
BINDING	La aeronave se está vinculando al control remoto.
Antes del vuelo	
CONNECTING_	El control remoto se está conectando a la aeronave.
SYS INITING	El sistema se está iniciando.
READY TO GO	Listo para despegar.
Modo de vuelo	
BEGINNER	En modo Principiante.
GPS MODE	En modo P-GPS.
OPTI MODE	En modo P-OPTI.
ATTI MODE	En modo P-ATTI.
SPORT MODE	En modo Sport.
TRIPOD	En modo Trípode.
Estado de vuelo	
TAKING OFF	Despegando.
LANDING	Aterrizando.

GOING HOME	Regresando al punto de origen.
MAX ALT.	La aeronave ha alcanzado la altitud máxima.
MAX RADIUS	La aeronave ha alcanzado el radio máximo.
OBSTACLE	Obstáculo detectado.
NO FLY ZONE	La aeronave se encuentra en una zona de exclusión aérea.
Estados de modos de Vuelo Inteligente	
MODO APAS	Utilizando APAS.
HYPERLAPSE	Utilizando Hyperlapse.
QUICKSHOT	Utilizando QuickShots.
ACTIVETRACK	Utilizando ActiveTrack.
TAPFLY	Utilizando TapFly.
POI MODE	En modo Punto de interés
WAYPOINT	En modo Trayectoria.
Información sobre advertencias y errores del sistema	
SYS WARNING+CHECK APP	Advertencia del sistema. Consulte DJI GO 4 para obtener más información.
UNACTIVATED+CHECK APP	La aeronave no está activada. Consulte DJI GO 4 para obtener más información.
MAG INTERF+CHECK APP	Error de brújula. Consulte DJI GO 4 para obtener más información.
BATTERY ERR+CHECK APP	Error de batería. Consulte DJI GO 4 para obtener más información.
SD ERR+CHECK APP	Error de tarjeta microSD. Consulte DJI GO 4 para obtener más información.
CALIBRATING	Calibrando IMU/la aeronave no se reinició una vez finalizada la calibración.
STICK ERR+RE-CTR STCK	La palanca de control no está centrada. Vuelva a centrarla.
WHEEL ERR+RE-CTR WHEL	El selector izquierdo del control remoto no está centrado. Vuelva a centrarla.
STICK ERR	Error de la palanca de control. Calibre las palancas de control en DJI GO 4.
MECH ERR	Error del control remoto. Calibre el control remoto en DJI GO 4. Si el problema continúa, póngase en contacto con Asistencia técnica de DJI.
SD FULL	La tarjeta microSD está llena.
NO PROP	Ninguna hélice acoplada.
BAT TEMP HI	La Batería de Vuelo Inteligente está demasiado caliente.
BATTERY ERR	Error de Batería de Vuelo Inteligente.
BAT TEMP LO	La Batería de Vuelo Inteligente está demasiado fría.
LOW BATTERY	La Batería de Vuelo Inteligente está baja.
RC LOW BAT	La batería del control remoto está baja.
NO RC SIGNAL	Pérdida de señal del control remoto.
RC TEMP HI	Control remoto demasiado caliente.
NO RTH	La aeronave no puede regresar al punto de origen.

Información posventa

Visite <https://www.dji.com/support> para obtener más información acerca de las políticas del servicio posventa, los servicios de reparación y el servicio de asistencia.

Asistencia técnica de DJI
<http://www.dji.com/support>

El contenido está sujeto a cambios.

Descargue la última versión en
<http://www.dji.com/mavic-2>



Si tiene preguntas acerca de este documento, póngase en contacto con DJI a través de **DocSupport@dji.com**.

MAVIC es una marca comercial de DJI.
Copyright © 2018 DJI Todos los derechos reservados.