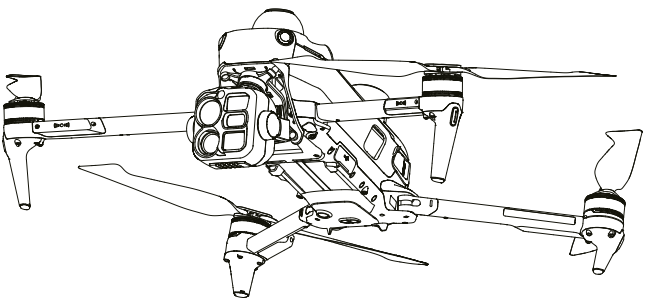
MATRICE 5T

Instrukcja obsługi

v1.0 2026.11



Niniejszy dokument jest chroniony prawami autorskimi firmy DJI i wszelkie prawa są zastrzeżone. O ile DJI nie zezwoli inaczej, użytkownik nie jest uprawniony do korzystania lub zezwalania innym na korzystanie z dokumentu lub jakiejkolwiek jego części poprzez powielanie, przekazywanie lub sprzedaż dokumentu. Niniejszy dokument i jego treść należy traktować wyłącznie jako instrukcje obsługi produktów DJI. Dokument nie powinien być wykorzystywany do innych celów.

W przypadku rozbieżności między różnymi wersjami, wersja angielska ma pierwszeństwo.

Wyszukiwanie słów kluczowych

Aby znaleźć temat, wyszukaj słowa kluczowe, np. „akumulator" czy „instalacja". Jeśli do czytania tego dokumentu używasz programu Adobe Acrobat Reader, naciśnij klawisze Ctrl+F w systemie Windows lub Command+F w systemie Mac, aby rozpocząć wyszukiwanie.

Przechodzenie do tematu

Wyświetl pełną listę tematów w spisie treści. Kliknij temat, aby przejść do danej sekcji.

Drukowanie tego dokumentu

Ten dokument obsługuje drukowanie w wysokiej rozdzielczości.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Korzystanie z niniejszej instrukcji

⚠ • Produkt nie spełnia wymagań dotyczących standardowej temperatury pracy dla zastosowań klasy wojskowej (od -55°C do 125°C), która jest wymagana, aby wytrzymać większą zmienność warunków środowiskowych. Produktu należy używać w odpowiedni sposób i wyłącznie w zastosowaniach, które spełniają wymagania zakresu temperatur pracy dla tej klasy.

Legenda

⚠ Ważne

Wskazówki i porady

Odwołania

Przeczytaj przed użyciem

DJI™ zapewnia użytkownikom filmy instruktażowe i następujące dokumenty:

1. *Wytyczne dotyczące bezpieczeństwa*

2. *Skrócona instrukcja uruchomienia*

3. *Instrukcja obsługi*

Przed pierwszym użyciem zaleca się obejrzenie wszystkich filmów instruktażowych i zapoznanie się z *Wytycznymi dotyczącymi bezpieczeństwa*. Przed pierwszym użyciem zapoznaj się ze *Skróconą instrukcją uruchomienia*, a więcej informacji znajdziesz w niniejszej *Instrukcji obsługi*.

Filmy instruktażowe

Odwiedź poniższy adres lub zeskanuj kod QR, aby obejrzeć filmy instruktażowe pokazujące, jak bezpiecznie korzystać z produktu:

https://enterprise.dji.com/matrice-5t/video

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Pobierz DJI Assistant 2

Pobierz i zainstaluj DJI ASSISTANT™ 2 (seria Enterprise), korzystając z poniższego linku:

https://www.dji.com/downloads/softwares/assistant-dji-2-for-matrice

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Spis treści

Korzystanie z niniejszej instrukcji **3**
Legenda 3
Przeczytaj przed użyciem 3
Filmy instruktażowe 3
Pobierz DJI Assistant 2 4

1 Przegląd **10**
1.1 Dron 10
1.2 Aparatura sterująca 11

2 Bezpieczeństwo lotu **13**
2.1 Odpowiedzialna obsługa drona 13
2.2 Ograniczenia lotu 14
System GEO (Geospatial Environment Online) 14
Strefy GEO 14
Ograniczenia lotu 15
Strefa buforowa 17
Odblokowywanie stref GEO 18
Ograniczenia wysokości i odległości lotu 18
2.3 Wymagania dotyczące warunków lotu 20

3 Pierwsze użycie **22**
3.1 Ładowanie akumulatora 22
3.2 Przygotowanie drona 23
3.3 Włączanie zasilania 24
3.4 Aktywacja 25
3.5 Tryb basic flight (postawowy tryb lotu) 25
Lista kontrolna przed lotem 25
Uruchamianie / zatrzymywanie silników 26
Uruchamianie silników 26
Zatrzymywanie silników 26
Sterowanie dronem 27

4 Dron **29**
4.1 Tryby lotu 29
4.2 Wskaźnik stanu drona 30
4.3 Sygnalizator świetlny 32
4.4 Śmigła 32
Uwagi 32
4.5 Kamera 33
Przechowywanie i eksportowanie zdjęć i filmów 34
4.6 Gimbal 35
Kąt gimbala 35
Uwagi dotyczące gimbala 35
4.7 Inteligentny akumulator 36
Uwagi 36

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Wkładanie / wyjmowanie akumulatora 38
Sprawdzanie poziomu naładowania akumulatora 38
Ładowanie 39
Korzystanie ze stacji ładowania 39
Diody LED poziomu naładowania akumulatora 41
Mechanizmy ochrony akumulatora 42
Rozgrzewanie akumulatora 43
4.8 RTK drona 43
Włączanie / wyłączanie RTK 44
Niestandardowa sieć RTK 44
4.9 Return To Home (RTH) 44
Uwaga 46
Zaawansowany RTH 47
Metoda wyzwalania 48
Procedura RTH 49
Dane terenu 51
Ustawienia RTH 52
Ochrona przy lądowaniu 54
4.10 System wykrywania 55
Zasięg wykrywania 56
Uwagi 58
Wspomaganie widzenia 60
4.11 Zaawansowane systemy wspomagania pilota (APAS) 61
Uwagi 61
Ochrona przy lądowaniu 62
4.12 DJI AirSense 62
4.13 Stopień ochrony IP drona 64
4.14 Port rozszerzeń 64

5 Aparatura sterująca 66
5.1 Ładowanie akumulatora 66
5.2 Przyciski konfigurowalne 66
5.3 Kombinacje przycisków 67
5.4 Obsługa ekranu dotykowego 68
5.5 Tryb uśpienia 69
5.6 Diody LED aparatury sterującej 69
Dioda LED stanu 69
Diody LED poziomu naładowania akumulatora 70
5.7 Alarm aparatury sterującej 70
5.8 Optymalna strefa transmisji 70
5.9 Antena Sub2G 71
5.10 Łączenie aparatury sterującej 71
5.11 Ustawienia HDMI 72

6 Aplikacja DJI Pilot 2 73

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

6.1 Ekran główny 73
6.2 Widok kamery 75
Pasek górny 75
Wyświetlacz nawigacyjny 76
Widok kamery zoom 78
Widok kamery szerokokątnej 80
Widok kamery termowizyjnej 80
Laserowy pomiar odległości 82
Główny wyświetlacz lotu (PFD) 83
6.3 Widok mapy 84

7 Operacje lotnicze 86
7.1 Zarządzanie adnotacjami i synchronizacja 86
PinPoint 86
Zarządzanie adnotacjami liniowymi i obszarowymi 87
Udostępnianie adnotacji 87
7.2 Funkcje inteligentne 88
Smart Track 88
Cruise 89
POI 90
Terrain Follow 91
7.3 Przekaźnik powietrzny (Airborne Relay) 93
7.4 Start z łodzi (Boat Launch) 93
7.5 Zadania lotu (Flight Tasks) 94
Trasa z punktami trasy (Waypoint Route) 94
Ustawianie punktów trasy 94
Nagrywanie misji na żywo 95
Trasa patrolowa (Patrol Route) 97
Trasa obszarowa (Area Route) 98
Smart Oblique 98
Terrain Follow 98
Modelowanie w locie (In-Flight Modeling) 101
Trasa liniowa (Linear Route) 102
Ustawianie punktów trasy 102
Nagrywanie misji na żywo 102
Trasa po zboczu (Slope Route) 103
Tworzenie zbocza 103
Dostosowanie i potwierdzenie zbocza AR 103
Dostosowanie parametrów trasy lotu 104
Trasa geometryczna (Geometric Route) 104
Ustawianie kształtu podstawy 105
Ustawianie wysokości 105
Dostosowanie parametrów trasy lotu 106
Smart 3D Capture 106
Zbieranie danych do fotogrametrii lotniczej 106
Parametry trasy 108
Przechowywanie danych 113

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Plik zdjęcia 113
Plik dziennika zdjęć 116
Plik obserwacji GNSS 117

8 Dodatek 118
8.1 Specyfikacja 118
8.2 Aktualizacja oprogramowania sprzętowego 143
Korzystanie z aplikacji DJI Pilot 2 143
Aktualizacja oprogramowania sprzętowego drona i aparatury sterującej 143
Aktualizacja oprogramowania sprzętowego offline 143
Korzystanie z DJI Assistant 2 144
Aktualizacja oprogramowania sprzętowego drona i aparatury sterującej 144
Uwagi 144
8.3 Dane lotu 145
8.4 Kalibracja kompasu 145
8.5 Korzystanie z ulepszonej transmisji 145
Wkładanie karty nano-SIM 146
Korzystanie z ulepszonej transmisji 147
Strategia bezpieczeństwa 148
Uwagi dotyczące korzystania z aparatury sterującej 148
Wymagania dotyczące sieci 4G 148
8.6 Reflektor DJI AL2 SpotLight i głośnik DJI AS2 Speaker 149
Instalacja 150
Aktywacja 152
Użytkowanie 152
8.7 DJI AP1 Parachute 154
Zastrzeżenie 154
Opis komponentów 155
Pierwsze użycie 156
Instalacja 156
Aktywacja 157
Korzystanie z DJI AP1 Parachute 157
Procedury po otwarciu spadochronu 159
Regularna kontrola 160
8.8 Lista kontrolna po locie 161
8.9 Instrukcje dotyczące konserwacji 161
8.10 Procedury rozwiązywania problemów 163
8.11 Zagrożenia i ostrzeżenia 163
8.12 Utylizacja 164
8.13 Certyfikacja Cx 164
Ostrzeżenia dotyczące aparatury sterującej 168
Direct Remote ID 168
Świadomość GEO (GEO Awareness) 168

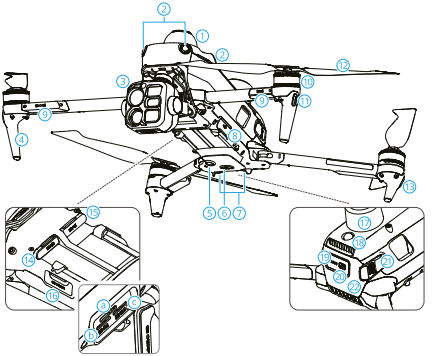
 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Strefy GEO **170**
Geocaging (ograniczenie przestrzeni operacyjnej) 172
Wprowadzenie 172
Korzystanie z funkcji Geocaging (DJI Pilot 2) 173
Wyświetlanie ostrzeżeń i informacji 174
Droga hamowania w CV **175**
System zakończenia lotu (FTS) 177
Informacja EASA 178
Instrukcja oryginalna 178
8.14 Informacje o zgodności z FAR Remote ID 178

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

1 Przegląd

1.1 Dron

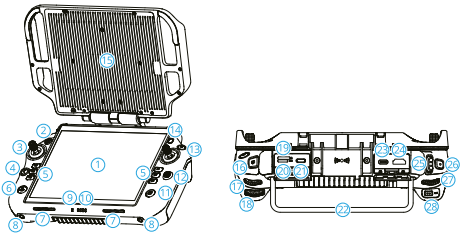


1. LiDAR
2. Dookólny system wizyjny
3. Zintegrowana kamera z gimbalem
4. Podwozie
5. Światło pomocnicze
6. System wykrywania podczerwieni 3D
7. System widzenia w dół
8. Port pomocniczy USB-C (port E-Port V3 High- Speed)
9. Anteny
10. Silniki
11. Przednie diody LED
12. Śmigła
13. Wskaźniki stanu drona
14. E-Port 3 (port E-Port V3 Low-Speed)
    Umożliwia podłączenie reflektora DJI AL2 SpotLight
15. E-Port 2 (port E-Port V3 Low-Speed)
    Umożliwia podłączenie głośnika DJI AS2 Speaker
16. Gniazda kart
    a. Gniazdo karty microSD
    b. Gniazdo karty SIM 1
    c. Gniazdo karty SIM 2
17. Antena GNSS / RTK
18. Sygnalizator świetlny
19. Diody LED poziomu naładowania akumulatora
20. Przycisk zasilania
21. Zatrzaski akumulatora
22. Inteligentny akumulator

* Obudowa drona została wykonana z materiałów kompozytowych i może różnić się w zależności od partii produkcyjnej. Nierówna faktura powierzchni komory akumulatora jest zjawiskiem normalnym i nie wpływa na wytrzymałość konstrukcji ani prawidłowe użytkowanie urządzenia.

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

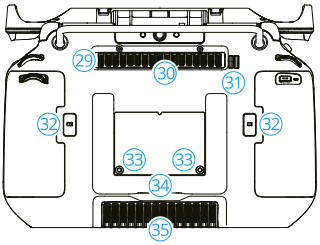
1.2 Aparatura sterująca



1. Ekran dotykowy
2. Dioda LED stanu połączenia
3. Drążki sterujące
4. Przycisk Wstecz/Funkcja
   Naciśnij raz, aby wrócić do poprzedniego ekranu. Naciśnij dwukrotnie, aby wrócić do ekranu głównego. Przycisku Wstecz/Funkcja można używać w połączeniu z innymi przyciskami do wykonywania dodatkowych funkcji. Więcej informacji znajdziesz w sekcji „Kombinacje przycisków".
5. Przyciski L1/L2/L3/R1/R2/R3
   Aby sprawdzić konkretne funkcje tych przycisków, przejdź do widoku kamery w aplikacji DJI Pilot 2.
6. Przycisk powrotu do punktu początkowego (RTH)
   Naciśnij i przytrzymaj, aby uruchomić RTH. Naciśnij ponownie, aby anulować RTH.
7. Mikrofon
8. Otwór na śrubę M4
9. Wskaźnik stanu
10. Diody LED poziomu naładowania akumulatora
11. Przycisk zasilania
    Naciśnij raz, aby sprawdzić aktualny poziom naładowania akumulatora. Naciśnij raz, a następnie naciśnij i przytrzymaj, aby włączyć lub wyłączyć aparaturę sterującą. Gdy aparatura sterująca jest włączona, naciśnij raz, aby włączyć lub wyłączyć ekran dotykowy.
12. Przycisk 5D
13. Przycisk wstrzymania lotu
    Naciśnij raz, aby dron wyhamował i zawisł w miejscu (tylko gdy dostępny jest GNSS lub systemy wizyjne).
14. Czujnik światła otoczenia
15. Panel anten
    Po otwarciu panelu anten aparatura sterująca włącza się automatycznie.
16. Przycisk ostrości/migawki
    Naciśnij przycisk do połowy, aby ustawić autofokus, i naciśnij do końca, aby zrobić zdjęcie.

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

17. Pokrętło zoomu kamery
18. Konfigurowalne kółko przewijania C4
    Domyślnie steruje zoomem kamery.
19. Gniazdo karty microSD
20. Gniazdo karty SIM
21. Port HOST (USB-C)
    Służy do podłączania urządzeń peryferyjnych innych firm, takich jak pamięć flash USB lub czytnik kart USB.
22. Uchwyt
23. Port USB-C
    Służy do podłączenia urządzenia ładującego lub komputera w celu korzystania z DJI Assistant 2.
24. Port HDMI
25. Przełącznik trybu lotu
26. Przycisk nagrywania
27. Pokrętło gimbala
28. Konfigurowalny przycisk C3
29. Brzęczyk
30. Otwór wentylacyjny
31. Głośnik
32. Konfigurowalne przyciski C1/C2
33. Otwór montażowy akcesoriów zewnętrznych
34. Podpórka
35. Wlot powietrza



 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

2 Bezpieczeństwo lotu

Po zakończeniu przygotowań do lotu zaleca się doskonalenie umiejętności pilotażu i ćwiczenie bezpiecznego latania. Wybierz odpowiedni obszar do wykonywania lotów, uwzględniając poniższe wymagania i ograniczenia. Podczas lotu bezwzględnie przestrzegaj lokalnych przepisów prawa. Przed rozpoczęciem lotu zapoznaj się z *Wytycznymi dotyczącymi bezpieczeństwa*, aby zapewnić bezpieczne użytkowanie urządzenia.

2.1 Odpowiedzialna obsługa drona

Aby uniknąć poważnych obrażeń ciała i szkód materialnych, należy przestrzegać następujących zasad:

1. Upewnij się, że NIE jesteś pod wpływem środków znieczulających, alkoholu ani narkotyków i nie odczuwasz zawrotów głowy, zmęczenia, nudności ani innych dolegliwości, które mogą ograniczać zdolność do bezpiecznego sterowania dronem.

2. Po wylądowaniu najpierw wyłącz drona, a następnie aparaturę sterującą.

3. NIE NALEŻY upuszczać, wystrzeliwać, miotać ani w inny sposób wyrzucać niebezpiecznych ładunków na budynki, ludzi lub zwierzęta ani w ich kierunku, ponieważ może to spowodować obrażenia ciała lub szkody materialne.

4. NIE NALEŻY używać drona, który został przypadkowo uszkodzony, uległ rozbiciu lub nie jest w dobrym stanie technicznym.

5. Przejdź odpowiednie szkolenie i przygotuj plany awaryjne na wypadek sytuacji nadzwyczajnych lub incydentów.

6. Przygotuj plan lotu. NIE NALEŻY latać dronem w sposób lekkomyślny.

7. Podczas korzystania z kamery szanuj prywatność innych osób. Przestrzegaj lokalnych przepisów i regulacji dotyczących prywatności oraz norm moralnych.

8. NIE NALEŻY używać tego produktu do celów innych niż ogólny użytek osobisty.

9. NIE NALEŻY używać produktu do celów niezgodnych

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

z prawem lub niewłaściwych, takich jak szpiegowanie, operacje wojskowe lub nieuprawnione dochodzenia.

10. NIE NALEŻY używać tego produktu do zniesławiania, znieważania, nękania, uporczywego nękania (stalkingu), grożenia innym osobom ani w inny sposób naruszać ich praw, takich jak prawo do prywatności i wizerunku.

11. NIE NALEŻY wkraczać na teren prywatny innych osób.

2.2 Ograniczenia lotu

System GEO (Geospatial Environment Online)

System DJI Geospatial Environment Online (GEO) to globalny system informacyjny, który dostarcza w czasie rzeczywistym informacji na temat bezpieczeństwa lotów i aktualizacji ograniczeń oraz zapobiega lotom dronów w ograniczonej przestrzeni powietrznej. W wyjątkowych okolicznościach obszary o ograniczonym dostępie mogą zostać odblokowane, aby umożliwić loty. Wcześniej należy złożyć wniosek o odblokowanie w oparciu o aktualny poziom ograniczeń w planowanym obszarze lotu. System GEO może nie być w pełni zgodny z lokalnymi przepisami i regulacjami. Użytkownik jest odpowiedzialny za własne bezpieczeństwo lotu i musi skonsultować się z lokalnymi władzami w sprawie odpowiednich wymogów prawnych i regulacyjnych przed złożeniem wniosku o odblokowanie obszaru objętego ograniczeniami. Więcej informacji na temat systemu GEO znajdziesz na stronie https://fly-safe.dji.com.

Strefy GEO

System DJI GEO wyznacza bezpieczne lokalizacje lotów, zapewnia poziomy ryzyka i uwagi dotyczące bezpieczeństwa dla poszczególnych lotów oraz oferuje informacje o ograniczonej przestrzeni powietrznej. Wszystkie obszary lotów o ograniczonym dostępie są określane jako strefy GEO, które dzielą się na strefy zastrzeżone, strefy autoryzacji, strefy ostrzegawcze, strefy rozszerzonego ostrzegania i strefy wysokości. Informacje te można przeglądać w czasie rzeczywistym w aplikacji DJI Pilot 2. Strefy GEO to określone obszary lotów, w tym między innymi lotniska, miejsca dużych wydarzeń, miejsca, w których doszło do sytuacji kryzysowych zagrażających bezpieczeństwu publicznemu (takich jak pożary lasów), elektrownie jądrowe, więzienia, nieruchomości rządowe i obiekty wojskowe. Domyślnie system GEO ogranicza

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

starty i loty w strefach, które mogą powodować zagrożenia dla bezpieczeństwa. Mapa stref GEO, która zawiera kompleksowe informacje na ich temat na całym świecie, jest dostępna na oficjalnej stronie internetowej DJI: https://fly-safe.dji.com/nfz/nfz-query.

Informacje w aplikacji DJI Pilot 2 i na stronie internetowej mają charakter wyłącznie poglądowy. Najnowsze szczegóły znajdziesz w lokalnych przepisach i regulacjach.

Ograniczenia lotu

W tej sekcji znajdziesz szczegółowo opisane ograniczenia lotu w wymienionych powyżej strefach GEO.

Strefy zastrzeżone (czerwone)

Zabrania się latania dronem w strefach zastrzeżonych. Jeśli uzyskano zezwolenie na lot w strefie zastrzeżonej, odwiedź stronę https://fly-safe.dji.com lub napisz na adres flysafe@dji.com, aby ją odblokować.

Scenariusz

Start: w strefach zastrzeżonych nie można uruchamiać silników drona.

W locie: gdy dron znajdzie się w strefie zastrzeżonej, w aplikacji DJI Pilot 2 rozpocznie się 100-sekundowe odliczanie. Po zakończeniu odliczania dron natychmiast wyląduje w trybie półautomatycznego zniżania i po wylądowaniu wyłączy silniki.

W locie: gdy dron zbliża się do granicy strefy zastrzeżonej, automatycznie zwalnia i zawisa w miejscu.

Strefy autoryzacji (niebieskie)

Dron nie będzie w stanie wystartować w strefie autoryzacji, dopóki nie uzyska zezwolenia na lot w tym obszarze.

Scenariusz

Start: w strefach autoryzacji nie można uruchamiać silników drona. Aby latać w strefie autoryzacji, należy złożyć wniosek o odblokowanie z numeru telefonu zweryfikowanego przez DJI.

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

W locie: gdy dron znajdzie się w strefie autoryzacji, w aplikacji DJI Pilot 2 rozpocznie się 100-sekundowe odliczanie. Po zakończeniu odliczania dron natychmiast wyląduje w trybie półautomatycznego zniżania i po wylądowaniu wyłączy silniki.

Strefy ostrzegawcze (żółte)

Gdy dron znajdzie się w strefie ostrzegawczej, zostanie wyświetlone ostrzeżenie.

Scenariusz

Dron może latać w danej strefie pod warunkiem, że użytkownik zapozna się z ostrzeżeniem.

Strefy rozszerzonego ostrzegania (pomarańczowe)

Gdy dron znajdzie się w strefie rozszerzonego ostrzegania, zostanie wyświetlone ostrzeżenie z prośbą o potwierdzenie trasy lotu.

Scenariusz

Po potwierdzeniu ostrzeżenia dron może kontynuować lot.

Strefy wysokości (szare)

Podczas lotu w strefie wysokości wysokość drona jest ograniczona.

Scenariusz

Gdy sygnał GNSS jest silny, dron nie może wznieść się powyżej limitu wysokości.

W locie: gdy sygnał GNSS zmieni się ze słabego na silny, a dron przekracza limit wysokości, w aplikacji DJI Pilot 2 rozpocznie się 100-sekundowe odliczanie. Po zakończeniu odliczania dron zniży się poniżej limitu wysokości i zawiśnie w miejscu.

Gdy dron zbliży się do granicy strefy wysokości przy silnym sygnale GNSS i znajdzie się powyżej limitu wysokości, automatycznie zwolni i zawiśnie w miejscu.

⚠ • Półautomatyczne zniżanie: podczas zniżania i lądowania dostępne są wszystkie polecenia drążków z wyjątkiem drążka przepustnicy oraz przycisku RTH. Po wylądowaniu silniki drona wyłączą się auto-

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

matycznie. Przed rozpoczęciem półautomatycznego zniżania zaleca się przeniesienie drona w bezpieczne miejsce.

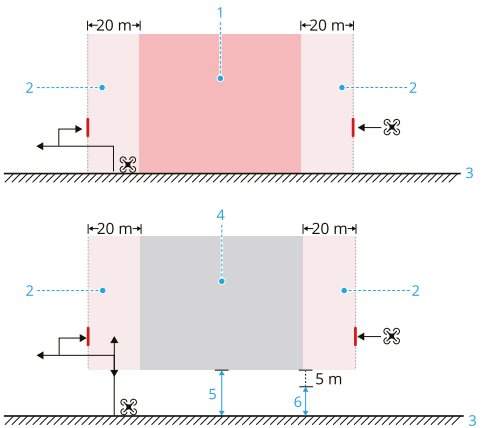
Strefa buforowa

Strefy buforowe dla stref zastrzeżonych / stref autoryzacji

Aby zapobiec przypadkowemu znalezieniu się drona w strefie zastrzeżonej lub strefie autoryzacji, system GEO tworzy na zewnątrz każdej z nich strefę buforową o szerokości około 20 metrów. Poniższa ilustracja pokazuje, że w strefie buforowej dron może jedynie wystartować i wylądować w miejscu czy lecieć w kierunku przeciwnym do strefy zastrzeżonej lub strefy autoryzacji. Nie może lecieć w ich kierunku, dopóki wniosek o odblokowanie nie zostanie zatwierdzony. Po opuszczeniu strefy buforowej dron nie może do niej powrócić.

Strefy buforowe stref wysokości

Na zewnątrz każdej strefy wysokości wyznaczona jest strefa buforowa o szerokości około 20 metrów. Jak pokazano na poniższej ilustracji, gdy dron zbliża się do strefy buforowej strefy wysokości w poziomie, stopniowo zmniejsza prędkość lotu i zawisa poza strefą buforową. Gdy zbliża się do strefy buforowej od dołu w pionie, może wznosić się i zniżać lub lecieć w kierunku przeciwnym do strefy wysokości, ale nie może lecieć w jej kierunku. Po opuszczeniu strefy buforowej dron nie może do niej powrócić lecąc w poziomie.



© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

1. Strefa zastrzeżona / strefa autoryzacji
2. Strefa buforowa
3. Grunt
4. Strefa wysokości
5. Limit wysokości
6. Wysokość lotu

Odblokowywanie stref GEO

Samodzielne odblokowywanie (Self-Unlocking) służy do odblokowywania stref autoryzacji. Aby przeprowadzić tę operację, należy złożyć wniosek o odblokowanie na stronie internetowej DJI FlySafe pod adresem https://flysafe.dji.com. Po zatwierdzeniu wniosku można zsynchronizować licencję odblokowującą w aplikacji DJI Pilot 2. Strefę można też odblokować, uruchamiając drona w zatwierdzonej strefie autoryzacji lub wlatując do niej bezpośrednio i postępując zgodnie z komunikatami w aplikacji DJI Pilot 2.

Funkcja Custom Unlocking (odblokowanie niestandardowe) jest przeznaczona dla użytkowników o większych wymaganiach. Wyznacza zdefiniowane przez użytkownika niestandardowe obszary lotu i zapewnia dokumenty zezwolenia na lot dostosowane do jego konkretnych potrzeb. Opcja ta jest dostępna we wszystkich krajach i regionach, a wniosek można złożyć na stronie internetowej DJI FlySafe pod adresem https://fly-safe.dji.com.

Odblokowywanie na urządzeniu mobilnym: uruchom aplikację DJI Pilot 2, a na ekranie głównym stuknij GEO Zone Map. Wyświetl listę licencji odblokowujących i stuknij ⓘ, aby w yświetlić szczegóły licencji. Następnie zostanie wyświetlony link do licencji odblokowującej i kod QR. Zeskanuj kod QR urządzeniem mobilnym i złóż wniosek odblokowanie bezpośrednio z tego urządzenia.

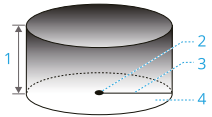
⚠ • Ze względów bezpieczeństwa lotu, po wlocie do odblokowanej strefy dron nie może jej opuścić. Jeśli punkt początkowy znajduje się poza odblokowaną strefą, dron nie będzie mógł do niego powrócić.

Ograniczenia wysokości i odległości lotu

Maksymalna wysokość ogranicza wysokość lotu drona, a maksymalna odległość ogranicza promień lotu wokół

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

punktu początkowego drona. Aby zwiększyć bezpieczeństwo lotu, limity te można zmienić w aplikacji DJI Pilot 2.



1. Maksymalna wysokość
2. Punkt początkowy (położenie w poziomie)
3. Maksymalna odległość
4. Wysokość drona podczas startu

Silny sygnał GNSS

	Ograniczenia lotu	**Komunikat w aplikacji DJI Pilot 2**
Maksymalna wysokość	Wysokość drona nie może przekroczyć wartości ustawionej w aplikacji DJI Pilot 2.	Max flight altitude reached. (Osiągnięto maksymalną wysokość lotu.)
Maksymalna odległość	Odległość w linii prostej od drona do punktu początkowego nie może przekroczyć maksymalnej odległości lotu ustawionej w aplikacji DJI Pilot 2.	Max flight distance reached. (Osiągnięto maksymalną odległość lotu.)

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Słaby sygnał GNSS

	Ograniczenia lotu	**Komunikat w aplikacji DJI Pilot 2**
Maksymalna wysokość	• Przy wystarczającym oświetleniu wysokość jest ograniczona do 60 m od punktu startu. • Przy niewystarczającym oświetleniu i działającym systemie wykrywania podczerwieni 3D wysokość jest ograniczona do 3 m nad ziemią. • Przy niewystarczającym oświetleniu i niedziałającym systemie wykrywania podczerwieni 3D wysokość jest ograniczona do 60 m od punktu startu.	Max flight altitude reached. (Osiągnięto maksymalną wysokość lotu.)
Maksymalna odległość	Bez ograniczeń	

⚠ • Za każdym razem, gdy dron zostanie włączony, limit wysokości zostanie automatycznie zniesiony, gdy tylko sygnał GNSS stanie się silny (siła sygnału GNSS ≥ 2). Limit nie obowiązuje, nawet jeśli sygnał GNSS osłabnie.

• Jeśli dron wyleci poza ustawiony zasięg lotu na skutek bezwładności, nadal można nim sterować, ale nie można jeszcze bardziej go oddalić.

2.3 Wymagania dotyczące warunków lotu

1. NIE NALEŻY korzystać z drona w trudnych warunkach pogodowych, takich jak silny wiatr, śnieg, mgła i burze z wyładowaniami atmosferycznymi. Podczas lotów w deszczu przestrzegaj wymagań wynikających ze stopnia ochrony IP.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

2. Lataj wyłącznie w otwartej przestrzeni. Wysokie budynki i duże konstrukcje metalowe mogą wpływać na dokładność pokładowego kompasu i systemu GNSS. Po starcie, przed kontynuowaniem lotu, upewnij się, że został odtworzony komunikat głosowy „Home Point is updated" (Punkt początkowy został zaktualizowany). Jeśli dron wystartował w pobliżu budynków, dokładności punktu początkowego nie jest gwarantowana. W takim przypadku podczas automatycznego RTH uważnie obserwuj aktualne położenie drona. Gdy dron znajdzie się w pobliżu punktu początkowego, zaleca się anulowanie automatycznego RTH i ręczne wylądowanie w odpowiednim miejscu.

3. Lataj w zasięgu wzroku (VLOS). Unikaj gór i drzew blokujących sygnały GNSS. Każdy lot poza linią wzroku (BVLOS) może być wykonywany tylko wtedy, gdy osiągi drona, wiedza i umiejętności pilota oraz zarządzanie bezpieczeństwem operacyjnym są zgodne z lokalnymi przepisami dotyczącymi BVLOS. Unikaj przeszkód, tłumów, drzew i zbiorników wodnych. Ze względów bezpieczeństwa NIE lataj w pobliżu lotnisk, autostrad, stacji kolejowych, linii kolejowych, centrów miast ani innych obszarów wrażliwych, chyba że uzyskano zezwolenie zgodnie z lokalnymi przepisami.

4. Dla większego bezpieczeństwa, upewnij się, że sygnalizator świetlny i pomocnicze światło dolne są włączone w nocy.

5. Wydajność drona i jego akumulatora jest ograniczona podczas lotów na dużych wysokościach. Należy latać ostrożnie. NIE lataj powyżej określonej wysokości.

6. Droga hamowania drona zależy od wysokości lotu. Im wyższa wysokość, tym dłuższa droga hamowania. Dla większego bezpieczeństwa, podczas lotów na dużych wysokościach należy zachować odpowiednią drogę hamowania.

7. W rejonach polarnych dron nie może korzystać z GNSS. Zamiast tego używaj systemu wizyjnego.

8. NIE startuj z powierzchni jadącego samochodu.

9. NIE startuj z jednobarwnych i silnie odbijających światło powierzchni, takich jak dach samochodu.

10. Zachowaj ostrożność podczas startu na pustyni lub plaży, aby uniknąć przedostania się piasku do wnętrza drona.

11. NIE używaj drona w pobliżu stad ptaków.

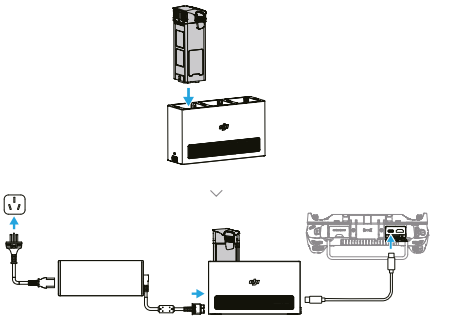
© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

3 Pierwsze użycie

Kliknij link lub zeskanuj kod QR, aby obejrzeć filmy instruktażowe.

https://enterprise.dji.com/matrice-5t/video

3.1 Ładowanie akumulatora

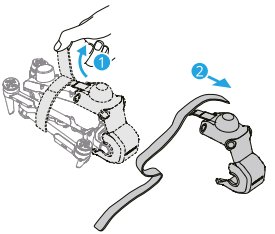


⚠ • Przed pierwszym użyciem naładuj aparaturę sterującą, aby aktywować akumulator wewnętrzny.

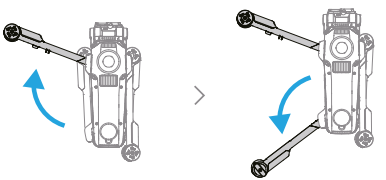
 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

3.2 Przygotowanie drona

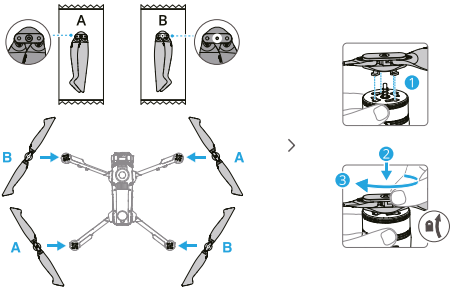
1. Zdejmij osłonę gimbala z kamery.



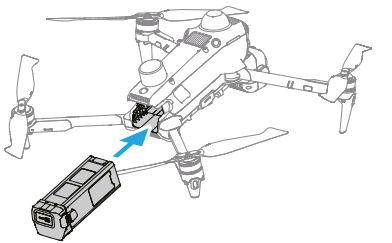
2. Rozłóż kolejno przednie i tylne ramiona ramy.



3. Dopasuj śmigła do silników. Dociśnij śmigła i obróć je, aż zatrzasną się na swoim miejscu.

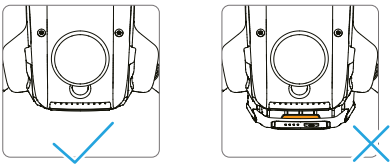


4. Włóż inteligentny akumulator.



© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

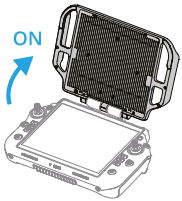
⚠ • Upewnij się, że po włożeniu akumulatora do drona pomarańczowe oznaczenie na akumulatorze nie jest widoczne.



3.3 Włączanie zasilania

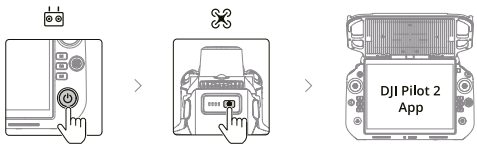
Automatyczne włączanie

Po otwarciu panelu anten aparatura sterująca włącza się automatycznie.



Ręczne włączanie

Naciśnij raz, a następnie naciśnij ponownie i przytrzymaj przycisk zasilania.



 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

3.4 Aktywacja

Przed pierwszym użyciem dron i aparatura sterująca wymagają aktywacji. Aby przeprowadzić aktywację, postępuj zgodnie z komunikatami wyświetlanymi na ekranie. Upewnij się, że podczas aktywacji aparatura sterująca ma dostęp do internetu.

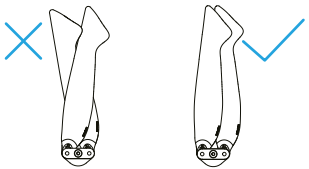
3.5 Tryb basic flight (postawowy tryb lotu)

Lista kontrolna przed lotem

1. Upewnij się, że wszystkie urządzenia są w pełni naładowane, a oprogramowanie sprzętowe drona i aplikacja DJI Pilot 2 zostały zaktualizowane do najnowszej wersji.

2. Upewnij się, że wewnątrz drona nie ma ciał obcych, a jego otwory wentylacyjne i chłodzące nie są zablokowane. Osłony wszystkich nieużywanych portów muszą być prawidłowo zamknięte.

3. Upewnij się, że wszystkie części drona są nieuszkodzone, pewnie zamontowane i działają prawidłowo. Sprawdź, czy nic nie blokuje gimbala, śmigła i ramiona ramy są całkowicie rozłożone, a końcówki śmigieł nie zachodzą na siebie.



4. Upewnij się, że systemy wizyjne, kamery, czujniki podczerwieni, światła pomocnicze i LiDAR są czyste i w żaden sposób niezasłonięte.

5. Przed włączeniem drona zdejmij osłonę gimbala.

6. Włącz drona i aparaturę sterującą, a następnie ustaw przełącznik trybu lotu w pozycji N. Upewnij się, że panel anten aparatury sterującej jest ustawiony we właściwej pozycji. Sprawdź, czy dron i kontroler są ze sobą połączone oraz czy kontroler umożliwia sterowanie urządzeniem.

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

7. Upewnij się, że obszar lotu znajduje się w strefie zatwierdzonej dla dronów. Umieść drona na otwartym i płaskim terenie. Sprawdź, czy w pobliżu nie ma przeszkód, budynków ani drzew, oraz upewnij się, że dron znajduje się w odległości 5 m od pilota. Pilot powinien stać twarzą odwróconą w kierunku tylnej części drona.

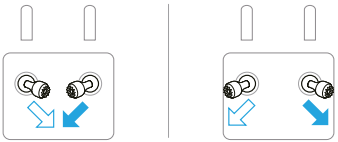
8. Aby zapewnić bezpieczeństwo pracy, przejdź do widoku lotu w aplikacji DJI Pilot 2 i sprawdź parametry na liście kontrolnej przed startem.

9. Gdy korzystasz z kilku dronów jednocześnie, podziel między nimi przestrzeń powietrzną, aby uniknąć kolizji w powietrzu.

Uruchamianie / zatrzymywanie silników

Uruchamianie silników

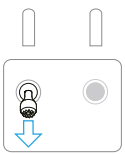
Aby uruchomić silniki, wykonaj jedną z pokazanych poniżej kombinacji poleceń drążków (CSC). Gdy silniki zaczną się obracać, puść jednocześnie oba drążki.



Zatrzymywanie silników

Silniki można zatrzymać na dwa sposoby:

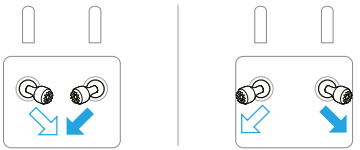
Metoda 1: Po wylądowaniu drona przesuń drążek przepustnicy w dół i przytrzymaj go do momentu, aż silniki się zatrzymają.



Tryb drążków sterujących: tryb 2

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Metoda 2: Po wylądowaniu drona wykonaj jedną z pokazanych poniżej kombinacji CSC i przytrzymaj drążki do momentu, aż silniki się zatrzymają.

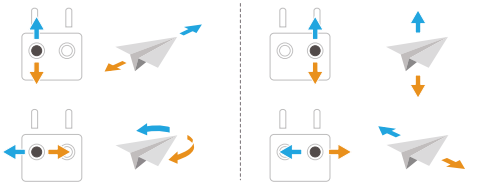


Sterowanie dronem

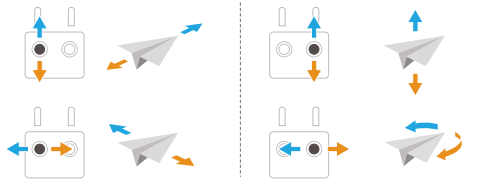
Drążki sterujące aparatury służą do sterowania ruchem drona. Drążki mogą działać w trybie 1, trybie 2 lub trybie 3, jak pokazano poniżej.

Domyślnym trybem sterowania aparatury jest tryb 2. W niniejszej instrukcji tryb 2 służy jako przykład ilustrujący sposób używania drążków sterujących. Im bardziej drążek jest odchylony od środka, tym szybciej porusza się dron.

Tryb 1

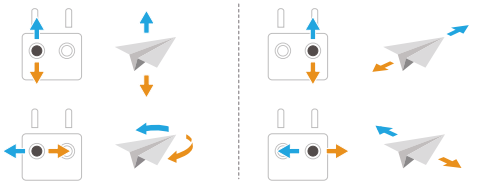


Tryb 2



© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Tryb 3

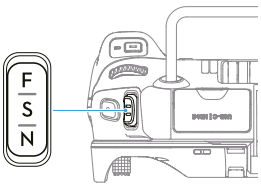


© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

4 Dron

4.1 Tryby lotu

Dron obsługuje następujące tryby lotu, które można przełączać za pomocą przełącznika trybu lotu na aparaturze sterującej.



Tryb standardowy (tryb N)

Tryb standardowy jest odpowiedni dla większości scenariuszy lotu. Dron może precyzyjnie zawisać, stabilnie latać i korzystać z inteligentnych trybów.

Tryb sportowy (tryb S)

W porównaniu z trybem standardowym dron ma wyższą maksymalną prędkość lotu poziomego i szybciej reaguje na polecenia sterowania położeniem przestrzennym. Niewielki ruch drążka sterującego na aparaturze powoduje szybszy ruch drona. Podczas lotu należy zachować odpowiednią przestrzeń do manewrowania.

Tryb funkcyjny (tryb F)

W aplikacji DJI Pilot 2 tryb funkcyjny można ustawić jako tryb T (tryb Tripod) lub tryb A (tryb Attitude). Tryb T bazuje na trybie N. Prędkość lotu jest w nim ograniczona, aby ułatwić sterowanie dronem. Trybu Attitude należy używać ostrożnie.

Dron automatycznie przechodzi w tryb Attitude (ATTI), gdy systemy wykrywania są niedostępne lub wyłączone, a sygnał GNSS jest słaby lub kompas jest zakłócany. W trybie ATTI dron może łatwiej ulegać wpływom otoczenia. Czynniki środowiskowe, takie jak wiatr, mogą powodować dryf drona w poziomie, co może stwarzać zagrożenie, zwłaszcza podczas lotów w ciasnych przestrzeniach. W trybie ATTI dron nie może automatycznie zawisać ani hamować, dlatego pilot powinien utrzymywać urządzenie w zasięgu wzroku (VLOS) i jak najszybciej wylądować.

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Jeśli dron lata na terenie UE, po przełączeniu przełącznika trybu lotu na aparaturze w pozycję F (tryb T) dron przechodzi w tryb niskiej prędkości. Tryb niskiej prędkości ogranicza maksymalną prędkość lotu poziomego do 2,8 m/s względem trybu standardowego; prędkość wznoszenia i zniżania nie jest ograniczona.

⚠ • NIE przechodź z trybu normalnego na inne tryby, jeśli nie znasz wystarczająco dobrze zachowania drona w każdym z trybów. Przed przełączeniem z trybu standardowego na inne tryby należy włączyć opcję Multiple Flight Modes (wiele trybów lotu) w aplikacji DJI Pilot 2.

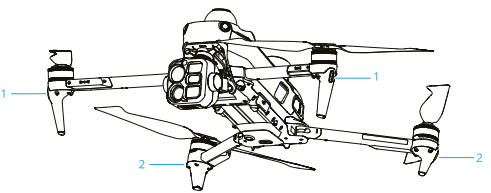
• Omijanie przeszkód (Obstacle Avoidance) jest domyślnie włączone we wszystkich trybach lotu i w razie potrzeby można je wyłączyć ręcznie. Gdy omijanie przeszkód jest wyłączone, dron nie może automatycznie hamować ani omijać przeszkód. W takim przypadku należy uważnie obserwować otoczenie i ręcznie sterować dronem, aby omijać przeszkody na trasie lotu.

• Gdy dron wznosi się lub zniża w trybie sportowym lub standardowym w warunkach bezwietrznych, należy zachować wystarczającą pionową drogę hamowania, aby zapewnić bezpieczeństwo lotu.

• W trybie sportowym maksymalna prędkość lotu i droga hamowania drona znacznie się zwiększają. Podczas lotów w warunkach bezwietrznych należy zachować wystarczającą drogę hamowania, aby zapewnić bezpieczeństwo lotu.

• Należy latać ostrożnie, gdy w aplikacji DJI Pilot 2 ustawiono, że GNSS drona korzysta tylko z jednego systemu pozycjonowania.

4.2 Wskaźnik stanu drona



1. Przednie diody LED

Wskazują orientację drona. Gdy dron jest włączony, ale silniki nie pracują, przednie diody LED świecą na czerwono.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

2. Wskaźnik stanu drona

Gdy silniki nie pracują, wskazuje aktualny stan drona.

Stany standardowe		
	Miga na przemian na czerwono, żółto i zielono	Włączanie zasilania i wykonywanie testów autodiagnostycznych
	Miga cztery razy na żółto	Rozgrzewanie
	Miga powoli na zielono	Włączony GNSS
	Miga powtarzalnie dwa razy na zielono	Włączone systemy wizyjne
	Miga powoli na żółto	GNSS i system wizyjny wyłączone (włączony tryb ATTI)
Stany ostrzegawcze		
	Miga szybko na żółto	Utrata sygnału aparatury sterującej
	Miga powoli na czerwono	Start jest zablokowany (np. niski poziom naładowania akumulatora)[1]
	Miga szybko na czerwono	Krytycznie rozładowany akumulator
	Świeci na czerwono	Błąd krytyczny
	Miga na przemian na czerwono i żółto	Wymagana kalibracja kompasu

Po uruchomieniu silników przednie diody LED migają na przemian na czerwono i zielono, a wskaźniki stanu drona migają na zielono.

[1] Jeśli dron nie może wystartować, gdy wskaźniki stanu migają powoli na czerwono, sprawdź komunikat ostrzegawczy w aplikacji DJI Pilot 2.

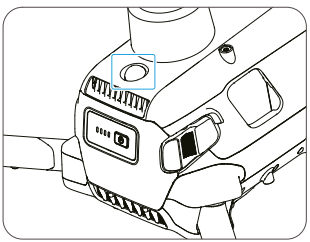
⚠
- Wymagania dotyczące oświetlenia różnią się w zależności od regionu. Należy przestrzegać lokalnych przepisów i regulacji.
- Aby uzyskać lepsze ujęcia, przednie diody LED wyłączają się automatycznie podczas robienia zdjęć

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

i nagrywania filmów, pod warunkiem, że w aplikacji DJI Pilot 2 ustawiono dla nich opcję Auto.

4.3 Sygnalizator świetlny

Sygnalizator świetlny na dronie ułatwia odnalezienie urządzenia podczas lotów w nocy. Sygnalizator można ręcznie włączyć lub wyłączyć w aplikacji DJI Pilot 2.



⚠ • NIE NALEŻY patrzeć bezpośrednio na włączone sygnalizatory, aby uniknąć uszkodzenia wzroku.

4.4 Śmigła

Dron jest dostarczany ze standardowymi śmigłami. Do lotów w niskich temperaturach, przy dużej wilgotności i w warunkach sprzyjających oblodzeniu zaleca się używanie śmigieł przeciwoblodzeniowych.

Uwagi

⚠ • Łopaty śmigła są ostre. Należy obchodzić się z nimi ostrożnie, aby uniknąć obrażeń lub odkształcenia śmigieł.

• Przed każdym lotem upewnij się, że śmigła i silniki są stabilnie zamontowane. Pamiętaj o rozłożeniu śmigieł.

• Używaj wyłącznie oficjalnych śmigieł kompatybilnych z tym dronem. NIE WOLNO mieszać różnych typów śmigieł.

• Śm igła są częściami eksploatacyjnymi. W razie potrzeby należy zakupić dodatkowe śmigła.

• Przed każdym lotem upewnij się, że wszystkie śmigła są w dobrym stanie i czyste (bez ciał obcych w środku i na powierzchni). NIE NALEŻY używać starych, wyszczerbionych ani pękniętych śmigieł.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Jeśli na śmigłach znajdują się ciała obce, oczyść je miękką, suchą ściereczką.

• Aby uniknąć obrażeń, należy trzymać się z dala od obracających się śmigieł lub silników.

• Aby uniknąć uszkodzenia śmigieł, podczas transportu lub przechowywania należy prawidłowo ułożyć drona. NIE WOLNO ściskać ani zginać śmigieł. Uszkodzone śmigła mogą pogorszyć osiągi lotu.

• Upewnij się, że silniki są stabilnie zamontowane i obracają się płynnie. Jeśli silnik się zablokuje i nie może się swobodnie obracać, natychmiast wyląduj dronem.

• NIE NALEŻY próbować modyfikować konstrukcji silników.

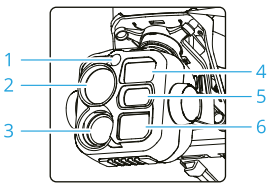
• NIE NALEŻY dotykać silników ani dopuszczać do kontaktu dłoni lub innych części ciała z silnikami po locie, ponieważ mogą być one gorące.

• NIE NALEŻY blokować żadnych otworów wentylacyjnych na silnikach lub korpusie drona.

• Upewnij się, że po włączeniu zasilania elektroniczne regulatory prędkości (ESC) emitują prawidłowe sygnały dźwiękowe.

• Podczas montażu śmigieł przeciwoblodzeniowych zaleca się zakładanie rękawic i unikanie zarysowania powierzchni śmigieł. NIE NALEŻY czyścić łopat śmigieł rozpuszczalnikami zawierającymi olej lub alkohol. W przeciwnym razie powłoka przeciwoblodzeniowa może ulec uszkodzeniu. Aby zachować optymalną skuteczność ochrony przed oblodzeniem, wymieniaj śmigła po 450 lotach.

4.5 Kamera



1. Światło pomocnicze NIR
2. Telekamera
3. Kamera termowizyjna
4. Laserowy dalmierz
5. Średni teleobiektyw
6. Kamera szerokokątna

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

⚠
- Ze względu na właściwości czujnika podczerwieni może on ulec przepaleniu, zanim zadziała ochrona przed słońcem. NIE WOLNO kierować obiektywów kamery na podczerwień na silne źródła energii, takie jak słońce, lawa lub wiązka lasera. W przeciwnym razie czujnik kamery może się przepalić, co doprowadzi do trwałego uszkodzenia urządzenia.
- Upewnij się, że temperatura i wilgotność są odpowiednie dla kamery podczas jej użytkowania i przechowywania.
- Do konserwacji obiektywu używaj środka do czyszczenia obiektywów, aby uniknąć uszkodzenia lub pogorszenia jakości obrazu.
- NIE WOLNO blokować żadnych otworów wentylacyjnych kamery, ponieważ wytwarzane ciepło może uszkodzić urządzenie lub spowodować obrażenia ciała.

Przechowywanie i eksportowanie zdjęć i filmów

Dron obsługuje karty microSD do przechowywania zdjęć i filmów. Więcej informacji o zalecanych kartach microSD można znaleźć w sekcji „Specyfikacja”.

Wyjmij kartę microSD z drona, włóż ją do czytnika kart i wyeksportuj nagrania z karty microSD za pomocą czytnika.

⚠
- Podczas użytkowania upewnij się, że gniazdo karty SD i karta microSD są czyste i wolne od ciał obcych.
- NIE WOLNO wyjmować karty microSD z drona podczas robienia zdjęć lub nagrywania filmów. W przeciwnym razie karta microSD może ulec uszkodzeniu.
- Przed użyciem sprawdź ustawienia kamery, aby upewnić się, że są prawidłowo skonfigurowane.
- Przed wykonaniem ważnych zdjęć lub filmów wykonaj kilka zdjęć próbnych, aby sprawdzić, czy kamera działa prawidłowo.
- Pamiętaj o prawidłowym wyłączaniu urządzenia. W przeciwnym razie parametry kamery nie zostaną zapisane, a nagrane filmy mogą zostać uszkodzone. DJI nie ponosi odpowiedzialności za straty spowodowane zapisaniem zdjęcia lub filmu w sposób uniemożliwiający jego odczytanie maszynowe.
- Gdy dron jest wyłączony, nie można przesyłać ani kopiować zdjęć i filmów z kamery.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

4.6 Gimbal

Kąt gimbala

Nachyleniem kamery można sterować za pomocą pokrętła gimbala na aparaturze sterującej. Można też przejść do widoku kamery w aplikacji DJI Pilot 2, nacisnąć i przytrzymać ekran, aż pojawi się okrąg, i przeciągać go w górę i w dół, aby sterować nachyleniem kamery.

Uwagi dotyczące gimbala

⚠ • Przed włączeniem zasilania upewnij się, że ramiona ramy są całkowicie rozłożone. W przeciwnym razie obrót gimbala może zostać zablokowany, co doprowadzi do usterki.

• Przed startem upewnij się, że na gimbalu nie ma żadnych naklejek ani przedmiotów. NIE WOLNO stukać w gimbal ani w niego uderzać po włączeniu drona. Aby chronić gimbal, startuj z otwartego i płaskiego terenu.

• Należy chronić gimbal przed kurzem i piaskiem, zwłaszcza jego silniki.

• NIE WOLNO dodawać do gimbala żadnych dodatkowych ładunków innych niż oficjalne akcesoria, ponieważ może to spowodować jego nieprawidłowe działanie a nawet doprowadzić do trwałego uszkodzenia silnika.

• Precyzyjne elementy gimbala mogą zostać uszkodzone w wyniku kolizji lub uderzenia, co może spowodować jego nieprawidłowe działanie. Należy chronić gimbal przed uszkodzeniem.

• Silnik gimbala może przejść w tryb ochrony, jeśli urządzenie jest blokowane przez inne przedmioty lub działa na niego nadmierna siła zewnętrzna, np. podczas kolizji.

• Przed włączeniem urządzenia zdejmij osłonę gimbala. Gdy urządzenie nie jest używane, załóż osłonę z powrotem.

• Latanie w gęstej mgle lub chmurach może spowodować zamoczenie gimbala, prowadząc do tymczasowej awarii. Gimbal odzyska pełną funkcjonalność po wyschnięciu.

• Podczas lotu w ulewnym deszczu niewielkie drgania gimbala i obrazu transmisji wideo spowodowane kroplami deszczu są zjawiskiem naturalnym.

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

4.7 Inteligentny akumulator

Uwagi

⚠ • Przed użyciem zapoznaj się z Wytycznymi dotyczącymi bezpieczeństwa i naklejkami na akumulatorze. Użytkownik ponosi pełną odpowiedzialność za obsługę i użytkowanie.

1. NIE WOLNO ładować inteligentnego akumulatora bezpośrednio po locie, ponieważ może być zbyt gorący. Przed ponownym ładowaniem odczekaj, aż akumulator ostygnie do dopuszczalnej temperatury ładowania.

2. Aby zapobiec uszkodzeniu, akumulator ładuje się tylko wtedy, gdy jego temperatura mieści się w dopuszczalnym zakresie temperatur ładowania. Idealna temperatura ładowania wynosi od 22°C do 28°C. Ładowanie w idealnym zakresie temperatur może wydłużyć żywotność akumulatora. Ładowanie zatrzymuje się automatycznie, jeśli temperatura ogniw akumulatora osiągnie 55°C lub więcej.

3. Uwagi dotyczące niskich temperatur:

• Podczas lotów w niskich temperaturach pojemność akumulatora znacznie się zmniejsza. Przed startem upewnij się, że akumulator jest w pełni naładowany i wykonaj czynności opisane w sekcji „Rozgrzewanie akumulatora”.

• Mniejsza pojemność akumulatora w niskich temperaturach zmniejsza odporność drona na wiatr. Należy latać ostrożnie.

• Należy zachować szczególną ostrożność podczas lotów na dużych wysokościach n.p.m. w niskich temperaturach.

• Jeśli po spełnieniu powyższych warunków podczas lotu aplikacja DJI Pilot 2 wyświetli ostrzeżenie o krytycznie niskim poziomie naładowania akumulatora, zaleca się natychmiastowe przerwanie lotu i wylądowanie dronem w odpowiednim miejscu. Podczas automatycznego lądowania użytkownik nadal może sterować dronem za pomocą aparatury sterującej, np. przesunąć drążek przepustnicy, aby unieść urządzenie.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

4. W pełni naładowany akumulator automatycznie rozładowuje się, gdy przez pewien czas nie jest używany. Wydzielanie ciepła przez akumulator podczas rozładowywania jest zjawiskiem naturalnym.

5. Aby utrzymać akumulator w dobrym stanie, ładuj go do pełna co najmniej raz na trzy miesiące. Jeśli akumulator nie jest używany przez dłuższy czas, może to pogorszyć jego wydajność, a nawet spowodować jego trwałe uszkodzenie. Akumulator, który nie był ładowany ani rozładowywany przez trzy miesiące lub dłużej nie jest objęty gwarancją.

6. Ze względów bezpieczeństwa podczas transportu akumulatory powinny mieć niski poziom naładowania. Przed transportem zaleca się rozładowanie akumulatorów do poziomu 30% lub niższego.

7. Gdy dron nie jest używany, działa ochrona przed nadmiernym rozładowaniem i rozładowywanie zatrzymuje się automatycznie. Przed ponownym użyciem naładuj akumulator, aby wybudzić go z trybu ochrony przed nadmiernym rozładowaniem. Podczas lotu ochrona przed nadmiernym rozładowaniem nie funkcjonuje.

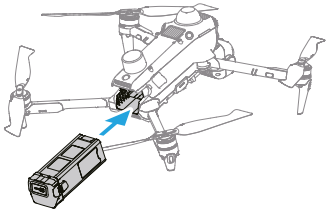
8. Nadmierne rozładowanie prowadzi do poważnego uszkodzenia akumulatora. Jeśli poziom naładowania akumulatora w nieużywanym dronie spadnie poniżej 5%, akumulator przechodzi w tryb hibernacji, aby zapobiec nadmiernemu rozładowaniu.

9. Jeśli akumulator jest przechowywany osobno, wyjmij go z drona, zapoznaj się z Wytycznymi dotyczącymi bezpieczeństwa i postępuj zgodnie z instrukcjami dotyczącymi przechowywania akumulatora.

10. Akumulator przechowywany osobno zawsze układaj płasko. NIE NALEŻY ustawiać go pionowo metalowymi stykami w dół. W przeciwnym razie do portu może dostać się piasek lub inne ciała obce, co może spowodować zwarcie, uszkodzenie portu akumulatora lub zanieczyszczenie wodoodpornej pianki.

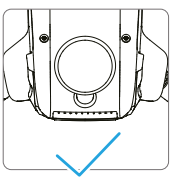
© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

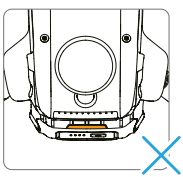
Wkładanie / wyjmowanie akumulatora



⚠ • ZABRANIA SIĘ wkładać i wyjmować akumulator, gdy dron jest włączony.

• Upewnij się, że po włożeniu akumulatora do drona pomarańczowe oznaczenie na akumulatorze nie jest widoczne.





• Przed startem upewnij się, że akumulator jest stabilnie zamocowany. NIE WOLNO uruchamiać drona, gdy akumulator nie jest prawidłowo zamocowany, ponieważ może to spowodować słaby styk między akumulatorem a dronem i stworzyć zagrożenie.

Sprawdzanie poziomu naładowania akumulatora

Naciśnij raz przycisk zasilania, aby sprawdzić aktualny poziom naładowania akumulatora.

Diody LED poziomu naładowania akumulatora pokazują poziom naładowania podczas ładowania i rozładowywania. Stany diod oznaczają:

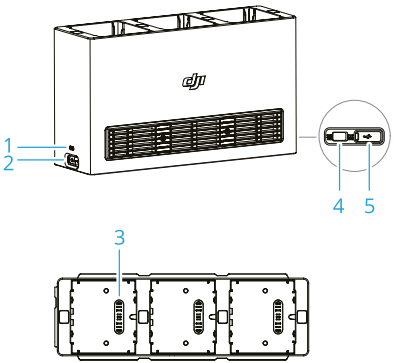
- Dioda LED jest wyłączona
- Dioda LED miga
- Dioda LED jest wyłączona

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Stan diod	Poziom naładowania akumulatora
◉ ◉ ◉ ◉	88-100%
◉ ◉ ◉ ☼	76-87%
◉ ◉ ◉ ◎	63-75%
◉ ◉ ☼ ◎	51-62%
◉ ◉ ◎ ◎	38-50%
◉ ☼ ◎ ◎	26-37%
◉ ◎ ◎ ◎	13-25%
☼ ◎ ◎ ◎	1-12%

Ładowanie

Korzystanie ze stacji ładowania



1. Dioda LED
2. Port zasilania
3. Port akumulatora
4. Przełącznik trybu

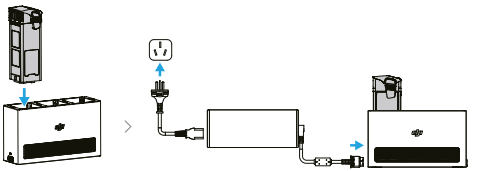
   Tryb standardowy: każdy akumulator jest ładowany kolejno do 100%.

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Tryb gotowości do lotu: każdy akumulator jest ładowany kolejno do 95%. Ten tryb ułatwia szybkie użycie akumulatorów.

5. Port USB-C

Ładowanie akumulatorów



Stacja ładuje akumulatory z uwzględnieniem temperatury ładowania i aktualnego poziomu naładowania. Jako pierwszy ładowany jest akumulator o najkrótszym czasie ładowania. Podczas ładowania dioda LED stanu stacji ładowania wskazuje jej aktualny stan, a diody LED poziomu naładowania – poziom naładowania akumulatora.

Ładowanie urządzeń zewnętrznych

Upewnij się, że stacja ładowania jest podłączona do źródła zasilania prądem zmiennym. Podłącz urządzenie zewnętrzne (np. aparaturę sterującą lub telefon komórkowy) do portu USB-C stacji ładowania za pomocą przewodu USB-C.

- Gdy jednocześnie podłączone są akumulator i urządzenie zewnętrzne, stacja ładowania w pierwszej kolejności ładuje akumulator, a maksymalna moc wyjściowa portu USB-C wynosi 36 W. Po pełnym naładowaniu lub wyjęciu akumulatora maksymalna moc wyjściowa portu USB-C może osiągnąć 140 W.
- Port USB-C może służyć do podłączenia aparatury sterującej w celu aktualizacji oprogramowania sprzętowego stacji ładowania.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Opis diody LED stanu

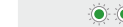
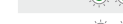
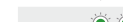
Stan diody	Opis
Świeci na żółto	Brak włożonego akumulatora
Pulsuje na zielono	Ładowanie akumulatora
Świeci na zielono	Ładowanie zakończone
Miga na żółto	Temperatura poza zakresem temperatur ładowania (nie są wymagane żadne działania; ładowanie zostanie wznowione automatycznie, gdy temperatura akumulatora lub stacji ładowania wróci do normy)
Świeci na czerwono	Nieusuwalna nieprawidłowość akumulatora lub stacji ładowania (wyjmij i ponownie włóż akumulator albo odłącz i ponownie podłącz zasilacz)

⚠
- Do ładowania inteligentnych akumulatorów za pomocą stacji ładowania wymagany jest zasilacz DJI 515W Power Adapter.
- Stacja ładowania jest zgodna tylko z określonym modelem inteligentnego akumulatora. NIE NALEŻY używać stacji ładowania z akumulatorami innych modeli.
- Podczas użytkowania umieść stację ładowania na płaskiej i stabilnej powierzchni. Upewnij się, że urządzenie jest odpowiednio zaizolowane, aby zapobiec zagrożeniu pożarowemu.
- NIE WOLNO dotykać metalowych styków w portach akumulatorów. Jeśli na metalowych stykach widoczny jest osad, oczyść je czystą, suchą ściereczką.

Diody LED poziomu naładowania akumulatora

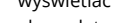
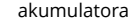
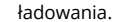
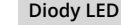
W poniższej tabeli przedstawiono poziom naładowania akumulatora podczas ładowania.

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Stan diod	Poziom naładowania akumulatora
	0-50%
	51-75%
	76-99%
	100%

Mechanizmy ochrony akumulatora

Diody LED poziomu naładowania akumulatora mogą wyświetlać powiadomienia o zadziałaniu zabezpieczeń akumulatora wywołanym nieprawidłowymi warunkami ładowania.

Diody LED	Stan diod	Stan
	Diody LED2 i LED4 migają trzy razy na sekundę	Zwarcie / przeciążenie prądowe drona przy włączaniu
	Diody LED2 i LED4 migają dwa razy na sekundę	Zbyt niskie napięcie przy włączaniu
	Dioda LED2 miga dwa razy na sekundę	Wykryto przeciążenie prądowe
	Dioda LED2 miga trzy razy na sekundę	Wykryto zwarcie
	Dioda LED3 miga dwa razy na sekundę	Wykryto przeładowanie
	Dioda LED3 miga trzy razy na sekundę	Wykryto ładowarkę o zbyt wysokim napięciu
	Dioda LED4 miga dwa razy na sekundę	Zbyt niska temperatura ładowania
	Dioda LED4 miga trzy razy na sekundę	Zbyt wysoka temperatura ładowania
	Wszystkie 4 diody LED migają szybko	Akumulator działa nieprawidłowo i nie można go używać

Jeśli zadziała którykolwiek z mechanizmów ochrony akumulatora, odłącz ładowarkę i podłącz ją ponownie, aby

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

wznowić ładowanie. Jeśli temperatura ładowania jest nieprawidłowa, odczekaj, aż wróci do normy. Akumulator automatycznie wznowi ładowanie bez konieczności ponownego odłączania i podłączania ładowarki.

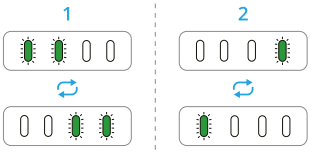
Rozgrzewanie akumulatora

Akumulator ma funkcję samodzielnego rozgrzewania przeznaczoną do pracy w niskich temperaturach:

• Jeśli akumulator jest włożony do drona, a dron jest włączony, przy niskiej temperaturze akumulatora samoczynne rozgrzewanie rozpocznie się automatycznie. Dron wystartuje po rozgrzaniu akumulatora.

• Jeśli akumulator nie jest włożony do drona, naciśnij i przytrzymaj przycisk zasilania na akumulatorze, aby włączyć samoczynne rozgrzewanie. Ponownie naciśnij i przytrzymaj przycisk zasilania, aby zatrzymać rozgrzewanie.

• Gdy akumulator się **rozgrzewa (1)** i **utrzymuje ciepło (2)**, diody LED poziomu naładowania akumulatora migają w następujący sposób.



4.8 RTK drona

Wbudowany moduł RTK drona jest odporny na silne zakłócenia magnetyczne pochodzące od konstrukcji metalowych i linii wysokiego napięcia, co zapewnia bezpieczny i stabilny lot. W połączeniu z produktem DRTK (sprzedawanym osobno) lub zatwierdzoną przez DJI usługą sieciowego RTK można uzyskać dokładniejsze dane pozycjonowania.

• Odwiedź stronę https://www.dji.com/downloads, aby wyświetlić instrukcję obsługi akcesorium i dowiedzieć się, jak korzystać z produktu.

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Włączanie / wyłączanie RTK

Przed każdym użyciem upewnij się, że funkcja RTK jest włączona, a typ usługi RTK jest prawidłowo ustawiony. W przeciwnym razie nie będzie można używać RTK do pozycjonowania. Aby wyświetlić i sprawdzić ustawienia, przejdź do aplikacji DJI Pilot 2 i stuknij **Camera View** > > .

- Pozycjonowanie RTK można włączać i wyłączać podczas lotu.
- Po włączeniu RTK można korzystać z trybu Maintain Positioning Accuracy Mode (tryb utrzymywania dokładności pozycjonowania).

Niestandardowa sieć RTK

Upewnij się, że aparatura sterująca jest połączona z internetem za pomocą karty nano-SIM lub sieci Wi-Fi.

Podczas korzystania z tej funkcji aparatura sterująca musi być włączona i połączona z internetem. Funkcja Custom Network RTK (niestandardowa sieć RTK) może zastąpić stację RTK. Połącz konto niestandardowej sieci RTK z wyznaczonym serwerem NTRIP, aby wysyłać i odbierać dane różnicowe.

1. Upewnij się, że aparatura sterująca jest połączona z dronem i internetem.

2. Przejdź do aplikacji DJI Pilot 2, stuknij w **Camera View** > > , wybierz Custom Network RTK jako typ usługi RTK i wprowadź wymagane informacje. Następnie stuknij **Save**.

3. Poczekaj na połączenie z serwerem NTRIP. Gdy w ustawieniach RTK w tabeli stanu pozycjonowania drona pojawi się status „FIX", oznacza to, że dron otrzymał dane różnicowe z sieciowego RTK i z nich korzysta.

4.9 Return To Home (RTH)

Uważnie przeczytaj zawartość tej sekcji, aby upewnić się, że zapoznałeś się z zachowaniem drona w trybie Return-to-Home (RTH).

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Funkcja powrotu do punktu początkowego (Return to Home, RTH) automatycznie sprowadza drona z powrotem do ostatniego zarejestrowanego punktu początkowego. RTH może zostać włączona na trzy sposoby: użytkownik aktywnie włącza RTH, akumulator drona ma niski poziom naładowania lub utracono sygnał aparatury sterującej (włączany jest Failsafe RTH). Jeśli dron pomyślnie zarejestrował punkt początkowy, a system pozycjonowania działa normalnie, po wyzwoleniu funkcji RTH dron automatycznie powróci i wyląduje w punkcie początkowym.

- **Punkt początkowy:** punkt początkowy jest rejestrowany podczas startu, o ile dron ma silny sygnał GNSS 26 lub oświetlenie jest wystarczające. Po zarejestrowaniu punktu początkowego aplikacja DJI Pilot 2 odtworzy komunikat głosowy. Jeśli podczas lotu konieczna jest aktualizacja punktu początkowego (np. gdy zmienisz swoje położenie), punkt początkowy można zaktualizować ręcznie w menu > > **Control** w aplikacji DJI Pilot 2.

Podczas RTH w widoku kamery wyświetlana jest trasa AR RTH, która pomaga obserwować ścieżkę powrotu i zapewnić bezpieczeństwo lotu. W widoku kamery wyświetlany jest także punkt lądowania AR. Gdy dron znajdzie się nad punktem początkowym, kamera z gimbalem automatycznie obróci się w dół. Gdy dron zbliża się do ziemi, w widoku kamery pojawia się cień drona AR, który pozwala dokładniej sprowadzić urządzenie do lądowania w wybranym miejscu. Wyświetlanie można zmienić w menu > > **Assist**.

- Trasa AR RTH ma charakter wyłącznie poglądowy i w zależności od sytuacji może odbiegać od rzeczywistej trasy lotu. Podczas RTH zawsze obserwuj obraz w czasie rzeczywistym na ekranie. Należy latać ostrożnie.
- Podczas RTH dron domyślnie automatycznie dostosowuje nachylenie gimbala, kierując kamerę na trasę RTH. Regulacja orientacji kamery pokrętłem gimbala lub wyśrodkowanie kamery konfigurowalnymi przyciskami aparatury sterującej powoduje, że dron przestaje automatycznie dostosowywać nachylenie gimbala, co może uniemożliwić obserwowanie trasy AR RTH.

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Uwaga

⚠ • Jeśli system pozycjonowania działa nieprawidłowo, dron może nie być w stanie powrócić do punktu początkowego w prawidłowy sposób. Jeśli podczas Failsafe RTH system pozycjonowania działa nieprawidłowo, dron może przejść w tryb ATTI i wylądować automatycznie.

• Gdy GNSS jest niedostępny, NIE lataj nad powierzchnią wody, budynkami ze szklanymi elewacjami ani w sytuacjach, w których wysokość nad gruntem przekracza 30 metrów. Jeśli system pozycjonowania działa nieprawidłowo, dron przejdzie w tryb ATTI.

• Przed każdym lotem należy ustawić odpowiednią wysokość RTH. Uruchom aplikację DJI Pilot 2 i ustaw wysokość RTH. Domyślna wysokość RTH wynosi 100 m.

• Dron nie jest w stanie wykrywać przeszkód podczas RTH, jeśli warunki środowiskowe nie są odpowiednie dla systemu wykrywania.

• Strefy GEO mogą wpływać na RTH. Należy unikać lotów w pobliżu stref GEO.

• Dron może nie być w stanie powrócić do punktu początkowego, jeśli prędkość wiatru jest zbyt duża. Należy latać ostrożnie.

• Podczas RTH zwracaj szczególną uwagę na małe lub cienkie obiekty (takie jak gałęzie drzew lub linie energetyczne) oraz przezroczyste obiekty (takie jak woda lub szkło). W sytuacji awaryjnej wyjdź z funkcji RTH i steruj dronem ręcznie.

• Jeśli na ścieżce RTH znajdują się linie energetyczne lub wieże przesyłowe, których dron nie może ominąć, ustaw zaawansowany RTH na **Preset** i upewnij się, że wysokość RTH jest wyższa niż wszystkie przeszkody.

• Jeśli ustawienia **zaawansowanego RTH** w aplikacji DJI Pilot 2 zostaną zmienione podczas RTH, dron wyhamuje i powróci do punktu początkowego zgodnie z najnowszymi ustawieniami.

• Jeśli maksymalna wysokość zostanie ustawiona poniżej bieżącej wysokości podczas RTH, dron najpierw zniży się do maksymalnej wysokości, a następnie będzie kontynuował powrót do punktu początkowego.

• Wysokość RTH nie może zostać zmieniona podczas RTH.

• Jeśli istnieje duża różnica między aktualną wysokością a wysokością RTH, ilość zużytej energii akumulatora nie może być dokładnie obliczona ze względu na różnice prędkości wiatru na różnych wysokościach. Należy zwracać szczególną uwagę na monity dotyczące poziomu naładowania akumulatora oraz monity ostrzegawcze w aplikacji DJI Pilot 2.

• Gdy podczas zaawansowanego RTH sygnał

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

aparatury sterującej jest prawidłowy, prędkość lotu można ustawiać drążkiem pochylenia, ale nie można sterować orientacją ani wysokością drona, a także kierować go w lewo lub w prawo. Ciągłe wychylanie drążka pochylenia w celu przyspieszenia zwiększa tempo zużycia energii akumulatora. Dron nie może omijać przeszkód, jeśli prędkość lotu przekracza efektywną prędkość wykrywania. Jeśli drążek pochylenia zostanie przesunięty na sam dół, dron wyhamuje, zawiśnie w miejscu i wyjdzie z funkcji RTH. Po puszczeniu drążka pochylenia można sterować dronem.

• Jeśli dron osiągnie limit wysokości w bieżącej lokalizacji lub w punkcie początkowym podczas wznoszenia w trakcie zaprogramowanego RTH, przestanie się wznosić i powróci do punktu początkowego na bieżącej wysokości. Należy zwrócić uwagę na bezpieczeństwo lotu podczas korzystania z RTH.

• Jeśli punkt początkowy znajduje się w strefie wysokości, ale dron jest poza nią, po osiągnięciu strefy wysokości urządzenie zejdzie poniżej limitu wysokości, który może być niższy niż ustawiona wysokość RTH. Należy latać ostrożnie.

• Jeśli transmisja wideo OcuSync zostanie zablokowana i rozłączona, dron może korzystać wyłącznie z ulepszonej transmisji 4G. Ze względu na pojawianie się dużych przeszkód na trasie RTH, trasa będzie wyznaczana na podstawie dotychczasowej trasy lotu. Podczas korzystania z ulepszonej transmisji 4G zwracaj większą uwagę na stan akumulatora i trasę RTH na mapie.

• Dron wyjdzie z RTH, jeśli otoczenie jest zbyt złożone, aby ukończyć powrót, nawet jeśli system wykrywania działa prawidłowo.

• Funkcja RTH nie może zostać uruchomiona podczas automatycznego lądowania.

Zaawansowany RTH

Po włączeniu zaawansowanego RTH dron automatycznie zaplanuje najlepszą ścieżkę RTH, która zostanie wyświetlona w aplikacji DJI Pilot 2 i będzie dostosowywana do otoczenia. Podczas RTH dron automatycznie dostosowuje prędkość lotu do czynników środowiskowych, takich jak prędkość wiatru, kierunek wiatru i przeszkody na drodze.

Jeśli sygnał sterowania między aparaturą sterującą a dronem jest dobry, można wyjść z RTH, naciskając przycisk RTH lub przycisk wstrzymania lotu na aparaturze sterującej. Po wyjściu z RTH odzyskasz kontrolę nad dronem.

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Metoda wyzwalania

Użytkownik aktywnie wyzwala RTH

Podczas lotu funkcję RTH można wyzwolić, naciskając i przytrzymując przycisk RTH na aparaturze sterującej.

Niski poziom naładowania akumulatora

Jeśli podczas lotu poziom naładowania akumulatora jest niski i wystarcza jedynie na powrót do punktu początkowego, w aplikacji DJI Pilot 2 pojawi się monit ostrzegawczy. Jeśli stukniesz, aby potwierdzić RTH, lub nie podejmiesz żadnego działania przed upływem odliczania, dron automatycznie uruchomi RTH przy niskim poziomie naładowania akumulatora.

Jeśli anulujesz monit RTH przy niskim poziomie naładowania akumulatora i będziesz kontynuować lot, dron wyląduje automatycznie, gdy aktualny poziom naładowania akumulatora będzie wystarczał jedynie na zniżenie się z bieżącej wysokości.

Automatycznego lądowania nie można anulować, ale nadal można przemieszczać drona w poziomie za pomocą drążków pochylenia i przechylenia oraz zmieniać prędkość zniżania drona za pomocą drążka przepustnicy. Jak najszybciej przeleć dronem w odpowiednie miejsce do lądowania.

⚠
- Gdy poziom naładowania inteligentnego akumulatora jest zbyt niski i energii nie wystarczy na powrót do punktu początkowego, jak najszybciej wyląduj dronem. W przeciwnym razie dron spadnie po całkowitym wyczerpaniu akumulatora.
- NIE NALEŻY stale wychylać drążka przepustnicy w górę podczas automatycznego lądowania. W przeciwnym razie dron spadnie po całkowitym wyczerpaniu akumulatora.

Utrata sygnału aparatury sterującej

Po utracie sygnału aparatury sterującej dron automatycznie uruchomi Failsafe RTH, jeśli akcja utraty sygnału (Signal Lost Action) jest ustawiona na RTH.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Gdy warunki oświetleniowe i środowiskowe są odpowiednie dla systemu wizyjnego, aplikacja DJI Pilot 2 wyświetli ścieżkę RTH wygenerowaną przez drona przed utratą sygnału. Dron rozpocznie zaawansowany RTH zgodnie z ustawieniami RTH. Dron pozostanie w trybie RTH nawet po przywróceniu sygnału aparatury sterującej. Aplikacja DJI Pilot 2 odpowiednio zaktualizuje ścieżkę RTH.

Gdy warunki oświetleniowe i środowiskowe nie są odpowiednie dla systemu wizyjnego, dron wyhamuje, zawiśnie w miejscu, a następnie przejdzie w tryb Original Route RTH (RTH po oryginalnej trasie).

• Jeśli odległość RTH (odległość w poziomie między dronem a punktem początkowym) jest większa niż 50 m, dron dostosowuje orientację i leci do tyłu na odcinku 50 m po swojej oryginalnej trasie lotu, a następnie przechodzi w zaprogramowany RTH.

• Jeśli odległość RTH jest większa niż 5 m, ale mniejsza niż 50 m, dron dostosowuje orientację i leci w poziomie w linii prostej z powrotem do punktu początkowego na bieżącej wysokości.

• Jeśli odległość RTH jest mniejsza niż 5 m, dron natychmiast ląduje.

Procedura RTH

Po wyzwoleniu zaawansowanego RTH dron hamuje i zawisa w miejscu.

• Gdy warunki środowiskowe lub oświetleniowe są odpowiednie dla systemu wizyjnego:

* Jeśli podczas startu GNSS był dostępny, dron obróci się w kierunku punktu początkowego, zaplanuje najlepszą ścieżkę zgodnie z ustawieniami RTH, a następnie powróci do punktu początkowego.

* Jeśli podczas startu GNSS był niedostępny i działał tylko system wizyjny, dron obróci się w kierunku punktu początkowego, zaplanuje najlepszą ścieżkę zgodnie z ustawieniami RTH, a następnie powróci do miejsca z silnym sygnałem GNSS zgodnie z ustawieniami RTH. W przybliżeniu podąży z powrotem po trajektorii lotu w okolice punktu początkowego. Podczas wykonywania tej operacji,

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

zwracaj uwagę na monity aplikacji i zdecyduj, czy dron ma automatycznie wykonać RTH i wylądować, czy RTH i lądowanie mają być sterowane ręcznie.

Jeśli podczas startu GNSS był niedostępny, zwróć uwagę na następujące kwestie:

◊ Upewnij się, że omijanie przeszkód jest włączone.

◊ NIE lataj w ciasnych przestrzeniach; prędkość wiatru w otoczeniu powinna być mniejsza niż 3 m/s.

◊ Po starcie szybko przeleć na otwartą przestrzeń i trzymaj się co najmniej 10 metrów od wszelkich przeszkód. W przeciwnym razie dron może nie być w stanie powrócić do punktu początkowego. Podczas lotu unikaj przelotów nad powierzchnią wody, dopóki nie dotrzesz do obszaru z silnym sygnałem GNSS. Wysokość nad ziemią powinna wynosić więcej niż 2 metry i mniej niż 30 metrów. W przeciwnym razie dron może nie być w stanie powrócić do punktu początkowego. Jeśli przed dotarciem do obszaru z silnym sygnałem GNSS dron przejdzie w tryb ATTI, punkt początkowy zostanie unieważniony.

◊ Jeśli pozycjonowanie wizyjne jest niedostępne podczas lotu, dron nie może powrócić do punktu początkowego. Zwracaj uwagę na otoczenie zgodnie z komunikatami głosowymi aplikacji, aby zapobiec kolizjom.

◊ Gdy dron powróci w okolice punktu startu, a aplikacja zgłosi, że bieżące otoczenie jest złożone, potwierdź, czy kontynuować lot:

» Należy potwierdzić, czy trasa lotu jest prawidłowa, i zwracać uwagę na bezpieczeństwo lotu.

» Należy potwierdzić, czy warunki oświetleniowe są wystarczające dla systemu wizyjnego. Jeśli nie, dron może wyjść z RTH. Wymuszenie kontynuacji RTH lub lotu może spowodować przejście drona w tryb ATTI.

◊ Po potwierdzeniu dron będzie kontynuował powrót do punktu początkowego z niską prędkością. Jeśli na ścieżce powrotu pojawi się przeszkoda, dron wyhamuje i wyjdzie z RTH.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

◊ Ten proces RTH nie obsługuje wykrywania przeszkód bez tekstury, takich jak szkło lub białe ściany.

◊ Ten proces RTH wymaga, aby grunt i otoczenie (np. ściany) miały bogatą teksturę i nie zmieniały się dynamicznie.

• Gdy warunki środowiskowe lub oświetleniowe nie są odpowiednie dla systemu wizyjnego:

* Jeśli odległość RTH jest większa niż 5 metrów, dron powróci do punktu początkowego zgodnie z ustawieniem **Preset**.

* Jeśli odległość RTH jest mniejsza niż 5 m, dron natychmiast ląduje.

Dane terenu

Gdy aparatura sterująca jest połączona z internetem, stuknij > > **Assist** w aplikacji DJI Pilot 2 i włącz **Terrain Data (dane terenu)** – aparatura sterująca automatycznie pobierze bazę danych wysokości terenu do drona. Na podstawie danych terenu dron może zaplanować optymalną trasę lotu, aby podczas RTH omijać przeszkody spotkane w trakcie lotu.

Gdy dane terenu są włączone:

• Jeśli warunki środowiskowe lub oświetleniowe są odpowiednie dla systemu wizyjnego, dron automatycznie zaplanuje optymalną trasę lotu na podstawie danych terenu i danych zebranych przez system wizyjny. Optymalna trasa lotu zachowuje bezpieczną odległość od przeszkód terenowych;

• Jeśli warunki środowiskowe lub oświetleniowe nie są odpowiednie dla systemu wizyjnego, działają tylko dane terenu. Jeśli dane modelu są niedokładne, może to stwarzać zagrożenie.

• Na podstawie danych terenu dron omija obszary ze słabym sygnałem GNSS, aby zapewnić dokładność pozycjonowania. Jeśli w danych terenu występują modele obiektów zawieszonych, takich jak dźwigi, linie energetyczne i mosty, dron spróbuje ominąć te przeszkody, przelatując nad nimi.

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

⚠ • Gdy dron korzysta z GNSS do pozycjonowania, dokładność pozycjonowania jest stosunkowo niska, co może pogorszyć skuteczność omijania przeszkód. Należy latać ostrożnie i uważnie obserwować trasę lotu oraz widok z kamery.

Ustawienia RTH

Ustawienia RTH są dostępne dla zaawansowanego RTH. Przejdź do widoku kamery w aplikacji DJI Pilot 2, stuknij > **Control** i przewiń do sekcji **Return to Home**.

• Optimal (Optymalny)



* Jeśli oświetlenie jest wystarczające, a otoczenie odpowiednie dla systemu wizyjnego, dron automatycznie zaplanuje optymalną ścieżkę RTH i dostosuje wysokość do czynników środowiskowych, takich jak przeszkody i sygnały transmisji, niezależnie od ustawionej wysokości RTH. Optymalna ścieżka RTH oznacza, że dron pokona możliwie najkrótszą odległość, aby zmniejszyć zużycie energii akumulatora i wydłużyć czas lotu.

* Jeśli oświetlenie jest niewystarczające, a otoczenie nie jest odpowiednie dla systemów wizyjnych, dron wykona zaprogramowany RTH na podstawie ustawionej wysokości RTH.

• Preset (Zaprogramowany)



 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Odległość/wysokość RTH		**Odpowiednie warunki oświetleniowe i środowiskowe**	**Nieodpowiednie warunki oświetleniowe i środowiskowe**
Odległość RTH > 50 m	Bieżąca wysokość < wysokość RTH	Dron zaplanuje ścieżkę RTH, przeleci na otwartą przestrzeń, omijając przeszkody, wzniesie się na wysokość RTH i powróci do punktu początkowego najlepszą ścieżką.	Dron wzniesie się na wysokość RTH i poleci do punktu początkowego w linii prostej na wysokości RTH. [1]
	Bieżąca wysokość ≥ wysokość RTH	Dron powróci do punktu początkowego najlepszą ścieżką na bieżącej wysokości.	Dron poleci do punktu początkowego w linii prostej na bieżącej wysokości.
Odległość RTH w zakresie 5-50 m			

[1] Jeśli przed dronem zostanie wykryta przeszkoda, dron wzniesie się, aby ją ominąć. Przestanie się wznosić, gdy droga przed nim będzie wolna, a następnie będzie kontynuował RTH. Jeśli wysokość przeszkody przekracza limit wysokości, dron wyhamuje i zawiśnie w miejscu, a użytkownik będzie musiał przejąć kontrolę.

- Gdy dla funkcji **Return to Home** wybrano ustawienie **Preset**, pojawia się opcja **Direct Landing (bezpośrednie lądowanie)**. Po jej włączeniu dron wyląduje bezpośrednio po dotarciu nad punkt początkowy.

Jeśli podczas zbliżania się do punktu początkowego bieżąca wysokość drona jest większa niż wysokość RTH, dron inteligentnie zdecyduje, czy zniżać się podczas lotu do przodu, na podstawie otoczenia, oświetlenia, ustawionej wysokości RTH i bieżącej wysokości. Gdy dron znajdzie się nad punktem początkowym, jego bieżąca wysokość nie będzie niższa niż ustawiona wysokość RTH.

Plany RTH dla różnych warunków otoczenia, metod wyzwalania RTH i ustawień RTH są następujące:

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Metoda wyzwalania RTH	Odpowiednie warunki oświetleniowe i środowiskowe Dron może omijać przeszkody i strefy GEO	Nieodpowiednie warunki oświetleniowe i środowiskowe
Użytkownik aktywnie wyzwala RTH	Dron wykona RTH zgodnie z ustawieniem RTH: • Optimal • Preset	Preset (dron może się wznosić, aby omijać przeszkody i strefy GEO)
Niski poziom naładowania akumulatora		
Utrata sygnału aparatury sterującej		RTH po oryginalnej trasie; po przywróceniu sygnału zostanie wykonany zaprogramowany RTH (dron może omijać strefy GEO, a w przypadku przeszkody wyhamuje i zawiśnie w miejscu)

Ochrona przy lądowaniu

Podczas RTH ochrona przy lądowaniu włącza się, gdy dron zaczyna lądować (przy włączonym omijaniu przeszkód w dół).

Dron zachowuje się w następujący sposób:

• Jeśli grunt zostanie uznany za odpowiedni do lądowania, dron wyląduje bezpośrednio.

• Jeśli grunt zostanie uznany za nieodpowiedni do lądowania, dron zawiśnie w miejscu i poczeka na potwierdzenie pilota.

• Jeśli ochrona przy lądowaniu nie działa, aplikacja DJI Pilot 2 wyświetli monit lądowania. Stuknij **Confirm** lub przesuń drążek przepustnicy do końca w dół i przytrzymaj przez sekundę, a dron wyląduje.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

• Po dotarciu nad punkt początkowy dron wyląduje precyzyjnie w punkcie startu. Precyzyjne lądowanie jest możliwe pod następującymi warunkami:

* Punkt początkowy musi zostać zarejestrowany podczas startu i nie może być zmieniany w trakcie lotu.

* Podczas startu dron musi wznieść się pionowo na co najmniej 7 m, zanim zacznie poruszać się w poziomie.

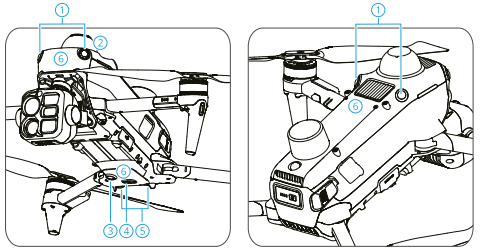
* Cechy terenu w punkcie początkowym muszą pozostać w dużej mierze niezmienione.

* Cechy terenu w punkcie początkowym muszą być wystarczająco charakterystyczne. Teren taki jak pole pokryte śniegiem jest nieodpowiedni.

* Warunki oświetleniowe nie mogą być zbyt jasne ani zbyt ciemne.

• Podczas lądowania poruszenie dowolnym drążkiem sterującym oprócz drążka przepustnicy zostanie potraktowane jako rezygnacja z precyzyjnego lądowania, a dron zniży się pionowo.

4.10 System wykrywania



1. Dookólny system wizyjny
2. LiDAR
3. Światło pomocnicze
4. System wykrywania podczerwieni 3D
5. System widzenia w dół
6. Radar fal milimetrowych

Dookólny system wizyjny działa najlepiej przy odpowiednim oświetleniu i wyraźnie oznaczonych lub teksturowanych przeszkodach. Gdy w aplikacji DJI Pilot 2 dla opcji **Obstacle Avoidance Action (działanie omijania przeszkód)** wybrano ustawienie **Avoid** lub **Brake**, dookólny

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

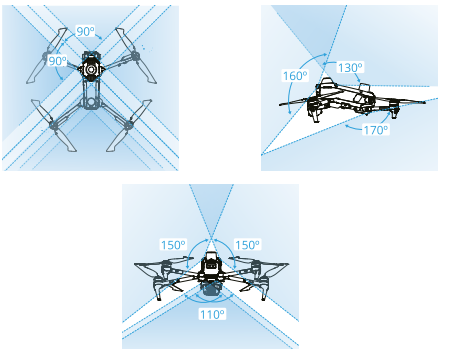
system wizyjny włącza się automatycznie w trybie normalnym, sportowym i trybie Tripod. Funkcja pozycjonowania jest wykorzystywana, gdy sygnały GNSS są niedostępne lub słabe.

Światło pomocnicze umieszczone na spodzie drona wspomaga system widzenia w dół. Domyślnie włącza się automatycznie przy słabym oświetleniu, gdy wysokość lotu po starcie jest mniejsza niż 5 m. Można je również włączać i wyłączać ręcznie w aplikacji DJI Pilot 2. Po każdym ponownym uruchomieniu drona światło pomocnicze wraca do ustawienia domyślnego **Auto**.

- Pozycjonowanie wizyjne i omijanie przeszkód można wyłączyć w ustawieniach. Gdy są wyłączone, dron zawisa wyłącznie w oparciu o GNSS, dookólne omijanie przeszkód jest niedostępne, a dron nie zwalnia automatycznie podczas zniżania tuż nad ziemią. W takim przypadku należy zachować szczególną ostrożność. Jeśli na spodzie drona zamontowano reflektor lub inne akcesorium, a dron nie zwolni w porę, akcesorium może uderzyć w ziemię, co może spowodować przetarcie obudowy, a nawet uszkodzenie podzespołów, np. gimbala reflektora.
- Wyłączenie pozycjonowania wizyjnego i wykrywania przeszkód działa tylko podczas lotu ręcznego i nie ma zastosowania w trybach automatycznych, takich jak RTH lub automatyczne lądowanie.

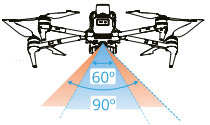
Zasięg wykrywania

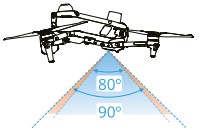
System wizyjny



© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

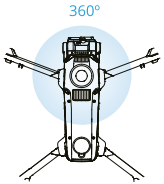
System wykrywania podczerwieni 3D

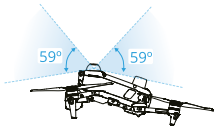




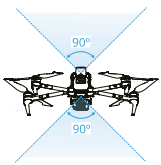
⚠ • Niebieska strefa oznacza zasięg wykrywania czujnika, a pomarańczowa – strefę, która musi pozostać wolna od przeszkód. Upewnij się, że ładunek nie wchodzi w strefę wolną od przeszkód, aby uniknąć wypadków podczas lotu. Jeśli ładunek wchodzi w tę strefę, zaleca się wyłączenie opcji **Downward Infrared Sensor Ranging (pomiar odległości dolnym czujnikiem podczerwieni)** w aplikacji DJI Pilot 2, aby zakłócenia czujnika nie wpływały na poprawne zniżanie. Po jej wyłączeniu ochrona przy lądowaniu jest niedostępna. Ląduj powoli i ostrożnie.

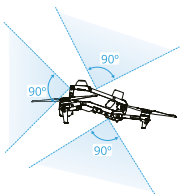
LiDAR

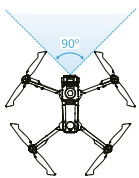




Radar fal milimetrowych







© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Uwagi

⚠ • Należy zwracać uwagę na środowisko lotu. System wykrywania działa tylko w określonych scenariuszach i nie może zastąpić ludzkiej kontroli i osądu. Podczas lotu należy zawsze zwracać uwagę na otaczające środowisko i ostrzeżenia w aplikacji DJI Pilot 2 oraz przez cały czas ponosić odpowiedzialność za drona i utrzymywać nad nim kontrolę.

• Gdy GNSS jest niedostępny, system widzenia w dół wspomaga pozycjonowanie drona i działa najlepiej, gdy dron znajduje się na wysokości od 0,5 m do 30 m. Jeśli wysokość drona przekracza 30 m, należy zachować szczególną ostrożność, ponieważ może to pogorszyć działanie pozycjonowania wizyjnego.

• W warunkach słabego oświetlenia systemy wizyjne mogą nie osiągnąć optymalnej wydajności pozycjonowania, nawet jeśli włączone jest pomocnicze światło dolne. Jeśli w takich warunkach sygnał GNSS jest słaby, należy latać ostrożnie.

• System widzenia w dół może nie działać prawidłowo podczas lotu nad wodą. Oznacza to, że dron podczas lądowania może nie być w stanie samodzielnie uniknąć wody znajdującej się pod nim. Zaleca się przez cały czas utrzymywać kontrolę nad lotem, rozsądnie oceniać otoczenie i nie polegać nadmiernie na systemie wizyjnym.

• Systemy wizyjne nie mogą dokładnie identyfikować dużych konstrukcji kratownicowych i z linami, takich jak żurawie wieżowe, słupy przesyłowe wysokiego napięcia, linie przesyłowe wysokiego napięcia, mosty wantowe czy mosty wiszące.

• System wizyjny nie może działać prawidłowo w pobliżu powierzchni bez wyraźnych zmian wzoru, a także gdy oświetlenie jest zbyt jasne lub zbyt ciemne. System wizyjny nie może działać prawidłowo w następujących sytuacjach:

* Latanie w pobliżu powierzchni monochromatycznych (np. czysto czarnych, białych, czerwonych lub zielonych).

* Latanie w pobliżu powierzchni silnieodbijających światło.

* Latanie nad wodą lub przezroczystymi powierzchniami.

* Latanie w pobliżu poruszających się powierzchni lub obiektów.

* Latanie w obszarze o częstych i drastycznych zmianach oświetlenia.

* Latanie w pobliżu bardzo ciemnych (< 0,5 lx) lub bardzo jasnych (> 40 000 lx) powierzchni.

* Latanie w pobliżu powierzchni silnie odbijają-

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

cych lub pochłaniających fale podczerwone (np. luster).

* Latanie w pobliżu powierzchni bez wyraźnych wzorów lub tekstur.

* Latanie w pobliżu powierzchni z powtarzającymi się identycznymi wzorami lub teksturami (np. płytek o tym samym wzorze).

* Latanie w pobliżu przeszkód o małej powierzchni (np. gałęzi drzew i linii energetycznych).

• NIE WOLNO w żaden sposób ingerować w system wykrywania. Należy upewnić się, że obiektywy są czyste, bez smug i zarysowań.

• NIE WOLNO latać podczas deszczu, smogu ani przy widoczności mniejszej niż 100 m.

• NIE WOLNO zasłaniać systemu wykrywania. Po lotach w deszczu niezwłocznie oczyść powierzchnie wszystkich czujników i obiektywów.

• Przed każdym startem sprawdź, czy:

* na szybach systemów wykrywania podczerwieni i systemów wizyjnych nie ma naklejek ani innych przeszkód;

* na szybie systemu wykrywania i systemu wykrywania podczerwieni nie ma brudu, kurzu ani wody – jeśli są, użyj miękkiej ściereczki. NIE WOLNO używać środków czyszczących zawierających alkohol;

* w przypadku uszkodzenia obiektywów systemu wykrywania podczerwieni i systemu wizyjnego skontaktuj się z pomocą techniczną DJI.

• Dron może latać o każdej porze dnia i nocy, ale należy pamiętać, że system wizyjny staje się niedostępny podczas lotu w warunkach słabego oświetlenia. Lataj ostrożnie.

• LiDAR i wbudowany radar fal milimetrowych mają martwe pola wykrywania, a ich zdolność wykrywania przeszkód o różnych rozmiarach i z różnych materiałów jest ograniczona. W następujących sytuacjach wykrywanie przeszkód może nie zadziałać, dlatego należy latać ostrożnie:

* W szczególnych warunkach pogodowych, takich jak deszcz, śnieg, mgła lub pył.

* W pobliżu trasy lotu, gdzie znajdują się szybko poruszające się obiekty (np. pracujące turbiny wiatrowe, poruszające się żurawie wieżowe, lecące ptaki itp.).

* W miejscu, gdzie znajdują się cienkie brązowe gałęzie (np. podczas lotu w gęstym lesie) lub ciemne obiekty liniowe o średnicy mniejszej niż 12 mm (np. cienkie kable Ethernet, czarne przewody w gumowej izolacji).

* Gdy w pobliżu znajdują się małe przeszkody, takie jak kable lub gałęzie, a dron leci w kierunku znajdującym się w martwym polu LiDAR-u (np. wznosi się lub zniża pionowo albo ukośnie).

* Gdy dron leci w stronę słońca, co sprawia, że

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

zdolność LiDAR-u do wykrywania przeszkód spada.

* Gdy na powierzchni LiDAR-u znajdują się krople wody lub silne zabrudzenia.

• Przed użyciem zdejmij osłonę ochronną. Aby uniknąć uszkodzenia powierzchni produktu, zakładaj osłonę ochronną, gdy produkt nie jest używany. Nie dotykaj bezpośrednio czujnika LiDAR bez odpowiedniej ochrony dłoni. Regularnie przecieraj go miękką ściereczką i utrzymuj w czystości, aby nie pogorszyć skuteczności wykrywania przeszkód. NIE WOLNO używać alkoholu ani innych rozpuszczalników do jego konserwacji.

Wspomaganie widzenia

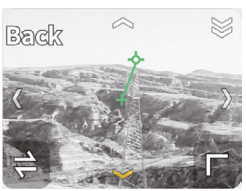
Widok wspomagania widzenia przełącza obraz na widok z czujników wizyjnych odpowiadających kierunkowi prędkości lotu, aby ułatwić nawigację i obserwację przeszkód podczas lotu.

⚠ • Podczas korzystania ze wspomagania widzenia jakość transmisji wideo może być niższa ze względu na ograniczenia przepustowości transmisji lub rozdzielczość transmisji wideo ekranu aparatury sterującej.

• Widoczność śmigieł w widoku wspomagania widzenia jest zjawiskiem normalnym.

• Wspomaganie widzenia ma charakter wyłącznie pomocniczy. Szklane ściany i małe obiekty, takie jak gałęzie drzew, przewody elektryczne i linki latawców, nie mogą być dokładnie rozpoznawane.

• Wspomaganie widzenia jest niedostępne, gdy dron nie wystartował lub sygnał transmisji wideo jest słaby.



Stuknij strzałkę, aby przełączać kierunki widoku wspomagania widzenia. Stuknij i przytrzymaj, aby zablokować kierunek. Stuknij środek ekranu, aby zmaksymalizować widok wspomagania widzenia.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

⚠ • Gdy kierunek nie jest zablokowany, widok wspomagania widzenia automatycznie przełącza się na widok z czujnika wizyjnego dla bieżącego kierunku lotu. Stuknięcie dowolnej strzałki kierunku w widoku wspomagania widzenia tymczasowo przełącza na widok z czujnika wizyjnego w wybranym kierunku, po czym widok automatycznie wraca do widoku z czujnika wizyjnego dla bieżącego kierunku lotu.

• Gdy widok wspomagania widzenia jest zablokowany w określonym kierunku, stuknij inną strzałkę, aby go odblokować i przełączyć widok.

4.11 Zaawansowane systemy wspomagania pilota (APAS)

Funkcja zaawansowanych systemów wspomagania pilota (Advanced Pilot Assistance Systems, APAS) jest dostępna w trybie standardowym i trybie Tripod. Gdy APAS jest włączony, dron nadal reaguje na polecenia i planuje swoją ścieżkę na podstawie zarówno poleceń drążków sterujących, jak i otoczenia lotu. APAS ułatwia omijanie przeszkód, uzyskiwanie płynniejszych ujęć i zapewnia lepsze wrażenia z lotu.

Gdy APAS jest włączony, drona można zatrzymać, naciskając przycisk wstrzymania lotu na aparaturze sterującej. Dron hamuje, zawisa w miejscu na trzy sekundy i oczekuje na dalsze polecenia pilota.

Aby włączyć APAS, otwórz aplikację DJI Pilot 2, przejdź do ⬢ i Ⓐ w opcji Obstacle Avoidance wybierz **Avoid**.

Uwagi

⚠ • Z APAS należy korzystać, gdy system wykrywania jest dostępny. Zwracaj uwagę na komunikaty w aplikacji DJI Pilot 2 i upewnij się, że APAS działa prawidłowo.

• Upewnij się, że na planowanej trasie lotu nie ma ludzi, zwierząt, obiektów o małej powierzchni (np. gałęzi drzew) ani obiektów przezroczystych (np. szkła lub wody).

• Z APAS należy korzystać, gdy dostępne są system wizyjny i LiDAR lub sygnał GNSS jest silny. APAS może nie działać prawidłowo podczas lotu nad wodą lub obszarami pokrytymi śniegiem.

• Należy zachować szczególną ostrożność podczas lotów w bardzo ciemnym (< 0,5 lx) lub bardzo jasnym (> 40 000 lx) otoczeniu.

• APAS może nie działać prawidłowo, gdy dronleci

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

w pobliżu limitów lotu lub w strefie GEO.

• Gdy oświetlenie staje się niewystarczające, a system wykrywania, np. system wizyjny, jest częściowo niedostępny, dron przełącza się z omijania przeszkód na hamowanie i zawis. Aby kontynuować sterowanie dronem, należy ustawić drążek sterujący w położeniu środkowym.

Ochrona przy lądowaniu

Jeśli dla opcji Obstacle Avoidance Action wybrano ustawienie Avoid lub Brake, ochrona przy lądowaniu zostanie aktywowana po przesunięciu drążka przepustnicy w dół w celu wylądowania dronem. Ochrona przy lądowaniu włącza się, gdy dron zaczyna lądować.

• Jeśli grunt zostanie uznany za odpowiedni do lądowania, dron wyląduje bezpośrednio.

• Jeśli grunt zostanie uznany za nieodpowiedni do lądowania, dron zawiśnie w miejscu po zniżeniu się na określoną wysokość nad gruntem. Przytrzymaj drążek przepustnicy w dolnym położeniu przez co najmniej pięć sekund, a dron wyląduje bez omijania przeszkód.

4.12 DJI AirSense

Samoloty wyposażone w transponder ADS-B aktywnie nadają informacje o locie, w tym o położeniu, trasie lotu, prędkości i wysokości. Drony DJI z technologią DJI AirSense mogą odbierać informacje o locie nadawane przez transpondery ADS-B zgodne ze standardami 1090ES lub UAT w promieniu 10 kilometrów. Na podstawie odebranych informacji DJI AirSense analizuje i ustala położenie, wysokość, orientację i prędkość pobliskich załogowych samolotów, a następnie porównuje te dane z aktualnym położeniem, wysokością, orientacją i prędkością drona DJI, aby w czasie rzeczywistym obliczyć potencjalne ryzyko kolizji z pobliskimi załogowymi samolotami. Następnie DJI AirSense wyświetla w aplikacji DJI Pilot 2 komunikat ostrzegawczy odpowiedni do poziomu ryzyka.

DJI AirSense wydaje komunikaty ostrzegawcze tylko w szczególnych okolicznościach, gdy zbliżają się określone załogowe samoloty. Należy pamiętać, że DJI AirSense ma następujące ograniczenia:

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

• DJI AirSense może odbierać tylko komunikaty wysyłane przez samoloty wyposażone w urządzenie ADS-B Out zgodne ze standardem 1090ES (RTCA DO-260) lub UAT (RTCA DO-282). Urządzenia DJI nie mogą odbierać komunikatów ani wyświetlać ostrzeżeń dotyczących samolotów, które nie są wyposażone w prawidłowo działające urządzenia ADS-B Out.

• Jeśli między samolotem załogowym a dronem DJI znajduje się przeszkoda, DJI AirSense nie będzie w stanie odebrać komunikatów ADS-B od samolotu ani wysłać ostrzeżeń. Uważnie obserwuj otoczenie i lataj ostrożnie.

• Jeśli DJI AirSense jest zakłócany przez otoczenie, monity ostrzegawcze mogą być wysyłane z opóźnieniem. Uważnie obserwuj otoczenie i lataj ostrożnie.

• Monity ostrzegawcze mogą nie być odbierane, jeśli dron DJI nie może ustalić swojego położenia.

• Gdy DJI AirSense jest wyłączony lub nieprawidłowo skonfigurowany, nie może odbierać komunikatów ADS-B od samolotów załogowych ani wysyłać ostrzeżeń do użytkownika.

Gdy system DJI AirSense wykryje zagrożenie, w bieżącym widoku aplikacji DJI Pilot 2 pojawi się projekcja AR, która w czytelny sposób pokazuje odległość między dronem DJI a samolotem, a aplikacja wyemituje alarm ostrzegawczy. Po otrzymaniu alarmu użytkownik powinien postępować zgodnie z instrukcjami w aplikacji DJI Pilot 2.

Informacja: Na mapie pojawi się niebieska ikona samolotu.

Uwaga: Aplikacja wyświetli komunikat **„Manned aircraft detected nearby. Fly with caution." (W pobliżu wykryto samolot załogowy. Lataj ostrożnie.)**. W widoku kamery pojawi się mały pomarańczowy kwadrat z informacją o odległości, a w widoku mapy – pomarańczowa ikona samolotu.

Ostrzeżenie: Aplikacja wyświetli komunikat **„Collision risk. Descend or ascend immediately." (Ryzyko kolizji. Natychmiast zniż lub wznieś drona.)**. Jeśli użytkownik nie reaguje, aplikacja wyświetli komunikat **„Collision risk. Fly with caution." (Ryzyko kolizji. Lataj ostrożnie.)**. W widoku kamery pojawi się mały czerwony kwadrat z informacją o odległości, a w widoku mapy – czerwona iko-

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

na samolotu. Aparatura sterująca zawibruje, aby ostrzec użytkownika.

4.13 Stopień ochrony IP drona

1. W stabilnych warunkach laboratoryjnych dron DJI Matrice 5T osiąga stopień ochrony IP55 zgodnie z normą IEC 60529, gdy jest wyposażony w inteligentny akumulator. Stopień ochrony nie jest stały i może ulec obniżeniu w dłuższym okresie czasu.

- NIE WOLNO latać, gdy ilość opadów przekracza 100 mm/24 h.

- Przed włożeniem akumulatora upewnij się, że powierzchnie akumulatora, porty akumulatora oraz porty i powierzchnie komory akumulatora są suche.

- Gwarancja na produkt nie obejmuje uszkodzeń spowodowanych przez wodę.

2. Dron nie osiąga stopnia ochrony IP55 w następujących okolicznościach:

- Używany jest akumulator inny niż oficjalny.

- Akumulator nie jest prawidłowo zamontowany.

- Osłony nieużywanych portów rozszerzeń nie są szczelnie zamknięte.

- Urządzenia zewnętrzne (takie jak głośnik lub reflektor) nie są prawidłowo zamontowane lub śruby nie są dokręcone.

- Obudowa drona jest pęknięta a wodoodporny klej jest zestarzały lub uszkodzony.

3. Powierzchnia obudowy może ulec odbarwieniu po długotrwałym użytkowaniu. Taka zmiana koloru nie wpływa jednak na działanie ani na stopień ochrony IP urządzenia.

4.14 Port rozszerzeń

Dron jest wyposażony w kilka portów E-Port, które obsługują tworzenie aplikacji z użyciem SDK i podłączanie oficjalnych akcesoriów. Więcej informacji o tworzeniu aplikacji z użyciem SDK i instrukcje znajdziesz na stronie https://developer.dji.com.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Do portów E-Port można podłączyć następujące oficjalne akcesoria:

• Port pomocniczy USB-C (port E-Port V3 High-Speed): spadochron DJI AP1 Parachute

• E-Port 2 (port E-Port V3 Low-Speed): głośnik DJI AS2 Speaker

• E-Port 3 (port E-Port V3 Low-Speed): reflektor DJI AL2 SpotLight

Wymagania dotyczące ładunku użytkowego innej firmy

• Montaż ładunku innej firmy może wpłynąć na osiągi drona (np. transmisję wideo, GNSS i omijanie przeszkód) oraz na bezpieczeństwo lotu. Zaleca się używanie oficjalnych ładunków lub ładunków z katalogu Enterprise Ecosystem Solution Catalogue. Rozmiar ładunku i wysokość montażu muszą spełniać wymagania Payload Development Criteria. Więcej informacji znajdziesz na stronie https://developer.dji.com.

• Upewnij się, że całkowita waga drona nie przekracza maksymalnej masy startowej.

• Aby nie pogorszyć stabilności pracy ani nie skrócić żywotności drona, ładunki innych firm powinny mieć stopień ochrony IP równy stopniowi ochrony drona lub wyższy. Zaleca się używanie ładunków innych firm, które po zamontowaniu zachowują ogólny stopień ochrony IP drona. Przedostanie się wody do wnętrza drona znacząco wpływa na bezpieczeństwo lotu.

• Po zamontowaniu ładunku innej firmy przeprowadź test stabilności. Upewnij się, że nie dochodzi do rozłączania złączy, wyszukiwanie satelitów GNSS przez drona nie jest zakłócane, wydajność transmisji wideo nie spada, a przeszkody nie są wykrywane błędnie.

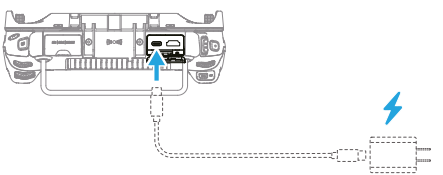
© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

5 Aparatura sterująca

5.1 Ładowanie akumulatora

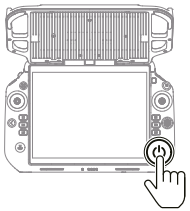
- Co trzy miesiące całkowicie rozładuj i naładuj aparaturę sterującą. Akumulator rozładowuje się podczas długotrwałego przechowywania.

- W celu uzyskania optymalnego ładowania zaleca się używanie dołączonego przewodu USB-C – USB-C.



Sprawdzanie poziomu naładowania akumulatora

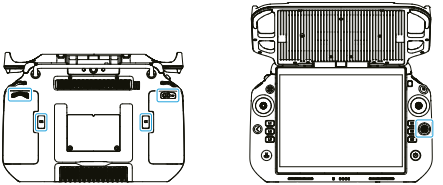
Naciśnij raz przycisk zasilania, aby sprawdzić poziom naładowania akumulatora.



5.2 Przyciski konfigurowalne

Przyciski C1, C2, C3, C4 i 5D są konfigurowalne. Otwórz aplikację DJI Pilot 2 i przejdź do widoku kamery. Stuknij > , aby skonfigurować funkcje tych przycisków. Ponadto można skonfigurować kombinacje przycisków C1, C2 i C3 z przyciskiem 5D.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone



5.3 Kombinacje przycisków

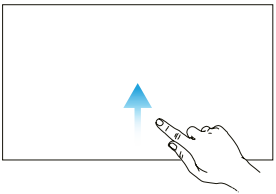
Niektóre często używane funkcje można uruchamiać za pomocą kombinacji przycisków. Aby użyć kombinacji przycisków, naciśnij i przytrzymaj przycisk Wstecz, a następnie użyj drugiego przycisku z kombinacji.

Domyślnych kombinacji przycisków nie można zmienić. W poniższej tabeli przedstawiono funkcje poszczególnych domyślnych kombinacji przycisków.

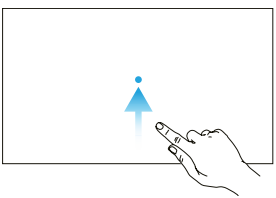
Kombinacja	Funkcja
Przycisk Wstecz + lewe pokrętło	Regulacja jasności
Przycisk Wstecz + prawe pokrętło	Regulacja głośności
Przycisk Wstecz + przycisk nagrywania	Nagrywanie ekranu
Przycisk Wstecz + przycisk migawki	Zrzut ekranu
Przycisk Wstecz + przycisk 5D	W górę – ekran główny W dół – szybkie ustawienia W lewo – ostatnio otwierane aplikacje

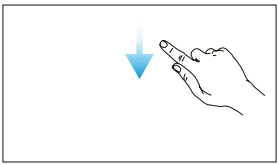
© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

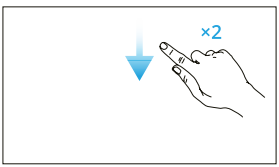
5.4 Obsługa ekranu dotykowego



• Przesuń palcem w górę od dołu ekranu, aby wrócić do ekranu głównego.







• Przesuń palcem w górę od dołu ekranu i przytrzymaj, aby wyświetlić ostatnio otwierane aplikacje.

• W aplikacji DJI Pilot 2 przesuń palcem w dół od góry ekranu, aby otworzyć pasek stanu. Na pasku stanu wyświetlane są takie informacje jak godzina, sygnał Wi-Fi i poziom naładowania akumulatora aparatury sterującej.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

• W aplikacji DJI Pilot 2 przesuń dwukrotnie palcem w dół od góry ekranu, aby otworzyć szybkie ustawienia. Poza aplikacją DJI Pilot 2 przesuń palcem w dół od góry ekranu jeden raz, aby otworzyć szybkie ustawienia.

5.5 Tryb uśpienia

Zamknij panel anten lub naciśnij raz przycisk zasilania, aby wyłączyć ekran dotykowy. Jeśli aparatura sterująca nie jest połączona z dronem, po pewnym czasie od wyłączenia ekranu przejdzie w tryb uśpienia. Aby wybudzić aparaturę sterującą, otwórz panel anten lub naciśnij raz przycisk zasilania. Jeśli aparatura nie zostanie wybudzona w określonym czasie, wyłączy się automatycznie.

Aby zmienić czas automatycznego wyłączania ekranu i zasilania, przejdź do **Settings** > **Display**.

5.6 Diody LED aparatury sterującej

Dioda LED stanu

Stan diody		Opis
—	Świeci na czerwono	Brak połączenia z dronem.
·····	Miga na czerwono	Niski poziom naładowania akumulatora drona.
·····	Świeci na zielono	Połączono z dronem.
·····	Miga na niebiesko	Aparatura sterująca łączy się z dronem.
–	Pulsuje na niebiesko	Aparatura sterująca jest w trybie uśpienia.
—	Świeci na żółto	Aktualizacja oprogramowania sprzętowego nie powiodła się.
—	Świeci na niebiesko	Aktualizacja oprogramowania sprzętowego zakończyła się powodzeniem.
·····	Miga na żółto	Niski poziom naładowania akumulatora aparatury sterującej.
·····	Miga na błękitno	Drążki sterujące nie są wyśrodkowane.

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Diody LED poziomu naładowania akumulatora

Diody LED poziomu naładowania akumulatora wskazują poziom naładowania akumulatora aparatury sterującej.

Stan diod	Poziom naładowania akumulatora
● ● ● ●	88-100%
● ● ● ◉	75-87%
● ● ● ○	63-74%
● ● ◉ ○	50-62%
● ● ○ ○	38-49%
● ◉ ○ ○	25-37%
● ○ ○ ○	13-24%
◉ ○ ○ ○	0-12%

5.7 Alarm aparatury sterującej

Aparatura sterująca emituje sygnały dźwiękowe, aby zasygnalizować błąd lub ostrzeżenie. Zwracaj uwagę na komunikaty pojawiające się na ekranie dotykowym lub w aplikacji DJI Pilot 2.

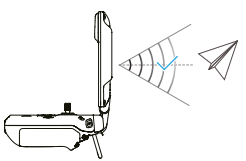
Aby wyłączyć wszystkie alarmy, przesuń palcem w dół od góry ekranu i wybierz **Mute** albo przesuń suwak głośności do 0.

Podczas RTH aparatura sterująca emituje alarm, którego nie można anulować. Aparatura sterująca emituje alarm także wtedy, gdy poziom naładowania jej akumulatora jest niski. Alarm niskiego poziomu naładowania akumulatora można anulować, naciskając przycisk zasilania. Gdy poziom naładowania akumulatora jest krytycznie niski, alarmu nie można anulować.

5.8 Optymalna strefa transmisji

Siła sygnału zależy od położenia anten. Dostosuj kierunek anten tak, aby płaszczyzna anten była zwrócona w stronę drona, a aparatura sterująca i dron znajdowały się w optymalnej strefie transmisji.





 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

⚠ • NIE WOLNO nadmiernie rozciągać anten, aby uniknąć ich uszkodzenia. Jeśli anteny są uszkodzone, skontaktuj się z pomocą techniczną DJI w celu naprawy aparatury sterującej. Uszkodzona antena znacznie obniża wydajność aparatury sterującej i może wpłynąć na bezpieczeństwo lotu.

• Podczas lotu NIE używaj jednocześnie innych urządzeń komunikacyjnych pracujących w tym samym paśmie 2,4 GHz lub 5,8 GHz, aby nie zakłócać sygnału komunikacyjnego aparatury sterującej. Na przykład unikaj włączania Wi-Fi w telefonie komórkowym.

• Jeśli podczas lotu sygnał transmisji jest słaby, w aplikacji DJI Pilot 2 pojawi się monit. Dostosuj anteny, aby dron znajdował się w optymalnej strefie transmisji.

5.9 Antena Sub2G

Aparatura sterująca jest wyposażona we wbudowane anteny Sub2G. W widoku kamery stuknij > **HD** > **Work Frequency** > **Multi-Frequency**, a następnie włącz częstotliwość Sub2G.

⚠ • Dozwolona częstotliwość pracy różni się w zależności od kraju i regionu. Więcej informacji można znaleźć w lokalnych przepisach i regulacjach.

5.10 Łączenie aparatury sterującej

Jeśli aparatura sterująca została zakupiona razem z dronem w zestawie, domyślnie jest z nim połączona. W przeciwnym razie połącz urządzenia, wykonując poniższe czynności.

Metoda 1: Za pomocą kombinacji przycisków

1. Włącz drona i aparaturę sterującą.

2. Naciśnij jednocześnie przyciski C1, C2 i przycisk nagrywania, aż dioda LED stanu zacznie migać na niebiesko, a aparatura sterująca wyemituje sygnał dźwiękowy.

3. Naciśnij i przytrzymaj przycisk zasilania drona przez co najmniej pięć sekund. Dron wyemituje sygnał

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

dźwiękowy, a jego diody LED poziomu naładowania akumulatora będą migać kolejno, wskazując gotowość do łączenia. Aparatura sterująca wyemituje dwa sygnały dźwiękowe, a jej dioda LED stanu zacznie świecić na zielono, co oznacza pomyślne połączenie.

Metoda 2: Za pomocą aplikacji

1. Włącz drona i aparaturę sterującą.

2. Uruchom aplikację DJI Pilot 2 i stuknij **Link Remote Controller**, aby rozpocząć łączenie. Podczas łączenia dioda LED stanu aparatury sterującej miga na niebiesko, a aparatura emituje sygnały dźwiękowe.

3. Naciśnij i przytrzymaj przycisk zasilania drona przez co najmniej pięć sekund. Dron wyemituje sygnał dźwiękowy, a jego diody LED poziomu naładowania akumulatora będą migać kolejno, wskazując gotowość do łączenia. Aparatura sterująca wyemituje dwa sygnały dźwiękowe, a jej dioda LED stanu zacznie świecić na zielono, co oznacza pomyślne połączenie.

- Podczas łączenia aparatura sterująca musi znajdować się w odległości do 0,5 m od drona.
- Podczas logowania na konto DJI aparatura sterująca musi być połączona z internetem.
- Dron obsługuje funkcję Airborne Relay (przekaźnik powietrzny), dzięki której może służyć jako przekaźnik dla innych dronów wykonujących operacje na duże odległości. W przypadku tej funkcji procedura łączenia nieco różni się od standardowej. Szczegółowe instrukcje znajdziesz w filmie instruktażowym.

5.11 Ustawienia HDMI

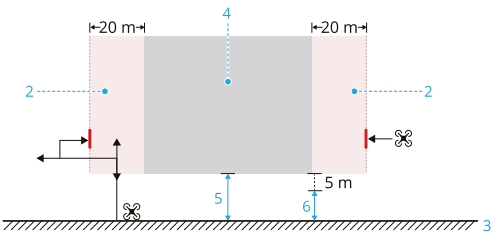
Po podłączeniu do portu HDMI aparatury sterującej obraz z ekranu dotykowego można udostępniać na wyświetlaczu zewnętrznym.

Rozdzielczość można ustawić w menu > **Display** > **HDMI** > **Resolution Setting**.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

6 Aplikacja DJI Pilot 2

6.1 Ekran główny



1. Profile (Profil)

Stuknij, aby wyświetlić zapisy lotów, pobrać mapy offline, zarządzać certyfikatami odblokowania stref GEO, przeczytać dokumentację pomocy, wybrać język i nie tylko.

2. Data and Privacy (Dane i prywatność)

Stuknij, aby zarządzać trybami bezpieczeństwa sieci, ustawić kody zabezpieczające, zarządzać pamięcią podręczną aplikacji, czy usunąć dzienniki urządzeń DJI.

3. GEO Zone Map (Mapa stref GEO)

Stuknij, aby sprawdzić, czy bieżący obszar operacji znajduje się w strefie zastrzeżonej lub strefie autoryzacji, oraz sprawdzić aktualną dozwoloną wysokość lotu.

4. Cloud Service (Usługa w chmurze)

Stuknij, aby wyświetlić stan połączenia z usługą w chmurze, wybrać typ usługi lub przełączyć się z aktualnie połączonej usługi na inną.

- Jeśli konto DJI, na które zalogował się użytkownik, ma licencję DJI FlightHub 2, stuknięcie usługi w chmurze na ekranie głównym aplikacji powoduje automatyczne zalogowanie do DJI FlightHub 2. Więcej informacji można znaleźć na stronie DJI FlightHub 2 w oficjalnym serwisie internetowym DJI: https://www.dji.com/flighthub-2.

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

5. Flight Route (Trasa lotu)

Stuknij, aby przejść do biblioteki tras lotu. Użytkownicy mogą tworzyć i przeglądać wszystkie zadania lotu. Zadania lotu można zbiorczo importować do aparatury sterującej i eksportować na nią lub na inne zewnętrzne mobilne urządzenie pamięci masowej. Jeśli połączono DJI FlightHub 2, można również przeglądać wszystkie zadania lotu wysłane z chmury lub przesyłać zadania lokalne do chmury.

6. Album

7. Intelligent Function Management (Zarządzanie funkcjami inteligentnymi)

Obejmuje Algorithm Management i Alert List:

• Algorithm Management (Zarządzanie algorytmami): importowanie inteligentnych algorytmów innych firm i zarządzanie nimi.

• Alert List (Lista alertów): wyświetlanie informacji o alertach ze wszystkich zadań Smart Capture oraz eksportowanie raportów alertów do pamięci lokalnej lub przesyłanie ich do chmury.

8. Plugin Management (Zarządzanie wtyczkami)

Instalowanie lokalnych wtyczek rozszerzających możliwości operacji lotniczych. Stuknij, aby wyświetlić stan lokalnych wtyczek i zarządzać nimi.

9. Academy (Akademia)

10. Device Status (Stan urządzenia)

11. Firmware Upgrade Shortcut (Skrót aktualizacji oprogramowania sprzętowego)

• Jeśli wersje oprogramowania sprzętowego niektórych modułów drona są niezgodne z wersją zgodną z systemem, wymagana jest aktualizacja ujednolicająca oprogramowanie sprzętowe.

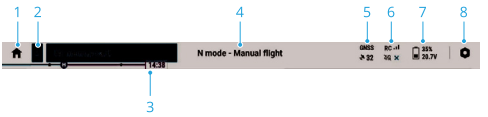
---

12. Enter Camera View (Przejście do widoku kamery)

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

6.2 Widok kamery

Pasek górny



1. Wstecz

2. Pasek stanu systemu

Jeśli podczas lotu pojawi się nowy alert, zostanie wyświetlony w tym miejscu i będzie migać. Stuknij, aby wyświetlić informacje i zatrzymać alert.

3. Pasek wskaźnika naładowania akumulatora

Wyświetla poziom naładowania i pozostały czas lotu inteligentnego akumulatora po starcie.

4. Stan lotu

Stuknij, aby przejść do widoku kontroli przed lotem (Preflight Check).

5. Stan pozycjonowania GNSS

Wyświetla liczbę wyszukanych satelitów. Gdy usługa RTK nie jest włączona, ikona RTK jest szara. Gdy dane RTK osiągną zbieżność, ikona RTK zmieni kolor na biały. Stuknij ikonę stanu pozycjonowania GNSS, aby wyświetlić tryb RTK i informacje o pozycjonowaniu GNSS.

6. Siła sygnału

RC : Sygnał transmisji jest silny.

RC : Sygnał transmisji jest optymalny.

RC : Sygnał transmisji jest słaby. Komunikat głosowy ostrzega: „Image transmission signal weak, fly with caution" (Sygnał transmisji obrazu jest słaby, należy zachować ostrożność).

RC : Utracono sygnał transmisji. Komunikat głosowy ostrzega: „Image transmission signal lost, fly with caution" (Utracono sygnał transmisji obrazu, należy zachować ostrożność).

7. Poziom naładowania inteligentnego akumulatora

Wyświetla poziom naładowania akumulatora drona.

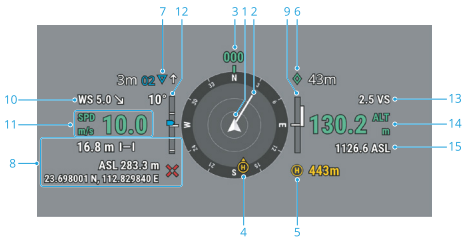
© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Stuknij, aby wyświetlić poziom naładowania, napięcie i temperaturę akumulatora.

8. Ustawienia

Stuknij, aby rozwinąć menu ustawień i zmienić parametry poszczególnych modułów.

Wyświetlacz nawigacyjny



1. Dron

2. Wektor prędkości poziomej drona

Biała linia rysowana przez drona wskazuje kierunek i prędkość lotu drona.

3. Orientacja drona

Wyświetla aktualną orientację drona; 0 stopni odpowiada północy na kompasie.

4. Położenie punktu początkowego i aparatury sterującej

• Wyświetla położenie punktu początkowego (żółta litera H) i aparatury sterującej (niebieska kropka) względem drona.

• Jeśli aparatura sterująca i punkt początkowy znajdują się blisko siebie, wyświetlany jest tylko punkt początkowy.

• Kropka aparatury sterującej ma strzałkę symbolizującą orientację. Jeśli podczas lotu sygnał jest słaby, zmień ustawienie aparatury sterującej tak, aby strzałka wskazywała drona.

5. Odległość od punktu początkowego

Wyświetla odległość w poziomie między punktem początkowym a dronem.

6. Informacje o punkcie PinPoint

Gdy funkcja PinPoint jest włączona, wyświetla nazwę

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

punktu PinPoint i odległość w poziomie od drona do tego punktu.

7. Informacje o punkcie trasy

Podczas lotu po zaplanowanej trasie dron wyświetla nazwy punktów trasy, odległość poziomą między dronem a danym punktem oraz przebieg trasy lotu z uwzględnieniem wznoszenia i opadania.

8. Informacje RNG

Gdy funkcja RNG jest włączona, wyświetlacz nawigacyjny pokazuje wysokość i współrzędne punktu pomiaru oraz rzeczywistą odległość odpowiadającą podziałce na środku widoku kamery.

9. Informacje o wykrywaniu przeszkód w pionie

Po wykryciu przeszkody w pionie pojawi się ikona paska przeszkody. Gdy dron osiągnie odległość ostrzegawczą, ikona zaświeci na czerwono i pomarańczowo, a aparatura sterująca wyemituje długie sygnały dźwiękowe. Gdy dron osiągnie odległość hamowania przed przeszkodą, ikona zaświeci na czerwono, a aparatura sterująca wyemituje krótkie sygnały dźwiękowe. Odległość hamowania przed przeszkodą i odległość ostrzegawczą można ustawić w aplikacji DJI Pilot 2, postępując zgodnie z instrukcjami wyświetlanymi w aplikacji. Biała linia pokazuje położenie drona w przeciągu trzech sekund. Im większa prędkość pionowa, tym dłuższa biała linia.

Informacje o wykrywaniu przeszkód w poziomie

Jasne obszary to miejsca omijania przeszkód drona, a ciemne obszary to martwe pola. Podczas lotu linia wektora prędkości drona nie powinna wchodzić w martwe pola wykrywania przeszkód.



• Po wykryciu przeszkody pojawia się kolorowa ramka wskazująca odległość:

*** Zielona:** przeszkoda znajduje się poza odległością ostrzegawczą.

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

* **Pomarańczowa:** przeszkoda osiągnęła odległość ostrzegawczą.

* **Czerwona:** przeszkoda zbliża się do odległości hamowania przed przeszkodą.

• Stan omijania przeszkód jest wyświetlany w następujący sposób:

* **OFF:** omijanie przeszkód jest wyłączone.

* **TOF:** omijanie przeszkód jest włączone, system wizyjny jest niedostępny i działa tylko system wykrywania podczerwieni.

* **NA:** omijanie przeszkód jest włączone, ale system wizyjny i system wykrywania podczerwieni są niedostępne.

10. Prędkość i kierunek wiatru

Kierunek wiatru jest podawany względem drona.

11. Prędkość pozioma drona

12. Nachylenie gimbala

13. Prędkość pionowa drona

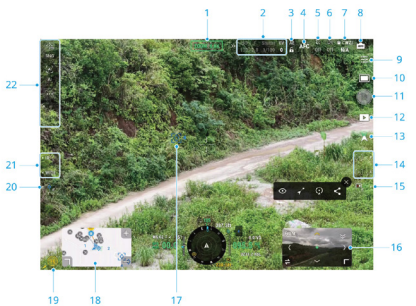
14. Wysokość względna (ALT)

Wyświetla wysokość drona względem punktu startu.

15. Wysokość (ASL)

Widok kamery zoom

Poniżej przedstawiono widok, w którym kamera zoom jest widokiem głównym.



 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

1. Typ kamery

2. Parametry kamery

3. Blokada automatycznej ekspozycji

4. Tryb ostrości

5. Tryb sceny nocnej (Night Scene)

6. Elektroniczne usuwanie zamglenia (Electronic Dehazing)

W zimie, przy dużych różnicach temperatur (np. przy przejściu z ciepłego pomieszczenia na zewnątrz, gdzie jest zimno i wietrznie), obiektyw bardzo łatwo paruje się lub pokrywa szronem. W takich sytuacjach zaleca się włączenie elektronicznego usuwania zamglenia przed startem.

7. Informacje o pamięci

8. Tryb kamery

9. Ustawienia kamery

10. Tryb zdjęć/wideo

11. Przycisk migawki/nagrywania

12. Odtwarzanie

13. Tryb gimbala

14. Naciśnij przycisk R1/R2 na aparaturze sterującej, aby sterować zoomem kamery.

15. Podział ekranu

Naciśnij przycisk R3, aby włączyć podział ekranu na kilka widoków. Naciśnij i przytrzymaj przycisk R3, aby przełączać kombinacje podziału ekranu.

16. Wspomaganie widzenia

17. Punkty PinPoint

18. Widok mapy

19. Punkt początkowy

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

20. Funkcja PinPoint

Naciśnij przycisk L3 na aparaturze sterującej, aby dodać punkt PinPoint na środku ekranu. Naciśnij i przytrzymaj przycisk L3, aby rozwinąć panel ustawień punktu PinPoint.

21. Naciśnij przycisk L1/L2 na aparaturze sterującej, aby przełączyć obiektyw kamery.

22. Konfigurowalny pasek funkcji

Stuknij •••, aby uzyskać dostęp do większej liczby funkcji; pasek obsługuje panele niestandardowe.

• Podczas zadania lotu dwa punkty trasy, przez które dron ma za chwilę przelecieć, są wyświetlane w widoku kamery.

Widok kamery szerokokątnej

W tej sekcji opisano głównie różnice w stosunku do kamery zoom. Więcej informacji znajdziesz w sekcji „Widok kamery zoom”.



1. Ramka zoomu

Po przełączeniu kamery szerokokątnej na widok główny ramka zoomu wyświetla pole widzenia i współczynnik zoomu kamery.

Widok kamery termowizyjnej

W tej sekcji opisano głównie różnice w stosunku do kamery zoom. Więcej informacji znajdziesz w sekcji „Widok kamery zoom”.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone



1. Paleta

Wyświetla najwyższą i najniższą zmierzoną temperaturę w bieżącym widoku. Stuknij, aby wybrać jedną z palet pomiaru temperatury w podczerwieni lub włączyć izotermę i ustawić przedziały pomiaru temperatury. Jeśli mierzony obszar przekracza maksymalną lub minimalną zmierzoną temperaturę bieżącego widoku, ustawienie nie zostanie zastosowane.

2. Tryb wzmocnienia

Stuknij, aby wybrać tryb wzmocnienia i dostosować zakres pomiaru temperatury:

- Tryb High Gain (wysokie wzmocnienie) zapewnia dokładniejszy pomiar temperatury w zakresie od -40°C do 150°C*.
- Tryb Low Gain (niskie wzmocnienie) zapewnia szerszy zakres pomiaru temperatury: od 0°C do 550°C*.
- Tryb High-Res (wysoka rozdzielczość) służy do obserwacji obiektów o niewielkich różnicach temperatur. W tym trybie pomiar temperatury nie jest obsługiwany.

- Aby zwiększyć dokładność, należy stuknąć > **Infrared Thermometry Parameters** i ustawić prawidłowe parametry termometryczne.

* Podczas pomiaru ciała doskonale czarnego w odległości 10 m przy temperaturze 25°C w bezwietrznym pomieszczeniu kamera termowizyjna zapewnia dokładność ±2°C lub ±2% (obowiązuje większa wartość) w trybie High Gain oraz ±5°C lub ±3% (obowiązuje większa wartość) w trybie Low Gain. W zakresie od -40°C do -20°C pomiar temperatury jest silnie zależny od otoczenia, a dokładność nie jest gwarantowana. Ponieważ emisyjność różnych ciał doskonale czarnych jest różna, wynik ten odnosi się wyłącznie do dokładności dla ciał doskonale czarnych testowanych w laboratorium i ma charakter wyłącznie poglądowy.

3. Fuzja

Stuknij, aby włączyć tryb fuzji, w którym obraz w pod-

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

czerwieni i świetle widzialnym są wyświetlane w jednym widoku.

4. FFC

Stuknij, aby rozpocząć kalibrację FFC. Kalibracja FFC to funkcja kamery termowizyjnej, która optymalizuje jakość obrazu w celu łatwiejszej obserwacji zmian temperatury.

5. Połączony zoom (Link Zoom)

Stuknij, aby zsynchronizować zoom kamery termowizyjnej i kamery zoom, a następnie zobacz efekt połączonego zoomu w trybie fuzji.

6. Zoom kamery termowizyjnej

• Stuknij ekran lub zaznacz obszar, aby wykonać punktowy lub obszarowy pomiar temperatury.

Laserowy pomiar odległości



1. Stuknij, aby włączyć RNG.

2. Krzyż celowniczy na środku obiektywu zmieni kolor na czerwony, co oznacza, że dalmierz laserowy jest wycelowany w obiekt i mierzy jego wysokość oraz odległość między obiektem a dronem. Szerokość i długość geograficzną obiektu można uzyskać po utworzeniu na nim punktu PinPoint.

3. Odległość w linii prostej między obiektem a dronem.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

4. Na środku obrazu na żywo wyświetlana jest podziałka do szybkiego mierzenia rozmiarów obiektów. Wartość odpowiadająca podziałce jest wyświetlana na wyświetlaczu nawigacyjnym.

5. Wysokość obiektu.

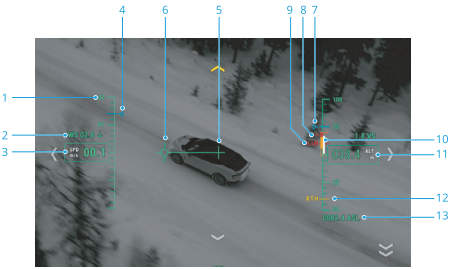
6. Szerokość i długość geograficzna obiektu.

- Dokładność pozycjonowania RNG zależy od takich czynników jak dokładność pozycjonowania GNSS i dokładność położenia przestrzennego gimbala. Pozycja GNSS, odległość w poziomie, wyświetlacz nawigacyjny i projekcja AR mają charakter wyłącznie poglądowy.
- Kształt krzyża celowniczego różni się w zależności od obiektywu kamery.

Główny wyświetlacz lotu (PFD)

Główny wyświetlacz lotu (Primary Flight Display, PFD) sprawia, że latanie jest łatwiejsze i bardziej intuicyjne – pozwala dostrzegać i omijać przeszkody wokół drona, a w razie potrzeby zatrzymać drona i skorygować trajektorię lotu.

Wygląd głównego wyświetlacza lotu zależy od tego, który widok kamery został wybrany jako główny.



1. Tarcza prędkości

2. Prędkość i kierunek wiatru
Kierunek wiatru jest podawany względem drona.

3. Prędkość pozioma drona

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

4. Zaprogramowana prędkość na trasie lotu podczas zadania lotu.

5. Wskaźnik kursu drona

6. Wektor toru lotu
Położenie, które dron za chwilę osiągnie.

7. Zaprogramowana wysokość trasy lotu podczas zadania lotu.

8. Wskaźnik przeszkód w pionie
Gdy nad dronem lub pod nim znajduje się przeszkoda, można skorzystać z wyświetlacza wykrywania przeszkód lub porównać pasek prędkości z wysokością przeszkody, aby ocenić, czy grozi kolizja, i uniknąć wypadku.

9. Limit wysokości (LIM)

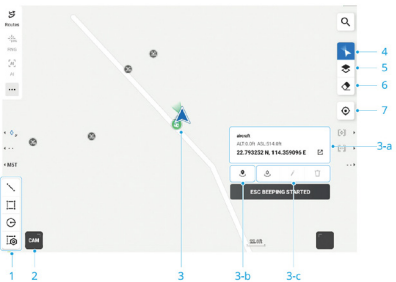
10. Prędkość pionowa drona
Biała linia pokazuje położenie drona w obrębie 3 sekund. Im większa prędkość pionowa, tym dłuższa biała linia.

11. Wysokość względna (ALT)
Wysokość drona względem punktu startu.

12. Wysokość RTH

13. Wysokość (ASL)

6.3 Widok mapy



1. Zarządzanie adnotacjami liniowymi i obszarowymi

2. Widok kamery

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

3. Położenie drona / aparatury sterującej
Ikony pokazują położenie aparatury sterującej i drona. Stuknij ikonę, aby wyświetlić więcej informacji. Na przykładzie drona:

a. Informacje o lokalizacji.

b. Ustawienie bieżącej pozycji jako punktu początkowego.

c. Dodawanie, edytowanie i usuwanie punktów PinPoint.

4. Blokada mapy
Po włączeniu blokady, mapą nie można swobodnie obracać.

5. Wybór warstwy mapy
Stuknij, aby wybrać mapę satelitarną lub mapę ulic (tryb standardowy) zgodnie z wymaganiami operacji.

6. Czyszczenie śladu lotu drona

7. Przycisk wyśrodkowania
Stuknij, aby wyświetlić mapę wyśrodkowaną na dronie lub aparaturze sterującej albo – podczas edycji adnotacji – wyśrodkowaną na adnotacjach.

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

7 Operacje lotnicze

7.1 Zarządzanie adnotacjami i synchronizacja

PinPoint

Funkcja PinPoint służy do oznaczania położenia obiektu w widoku kamery z gimbalem lub w widoku mapy w celu szybkiej obserwacji i synchronizacji informacji.



1. PinPoint

Dostosuj położenie przestrzenne drona i gimbala tak, aby obiekt znalazł się na środku bieżącego widoku. Naciśnij przycisk L3 na aparaturze sterującej, aby oznaczyć obiekt na środku. Punkt PinPoint zapisuje szerokość i długość geograficzną oraz wysokość obiektu.

2. Pinezka

• Dla obiektu tworzona jest projekcja AR w widoku kamery z gimbalem lub w widoku kamery FPV. Z bliska jest duża, z daleka mała.

• Po wybraniu punktu PinPoint:

* Wokół punktu PinPoint pojawia się mała ramka wskazująca, że jest on wybrany.

* Wyświetlacz nawigacyjny pokazuje nazwę punktu PinPoint, jego odległość w poziomie od drona i kierunek względem drona.

* Jeśli wybrany punkt PinPoint znajduje się poza obrazem transmisji wideo, jego ikona pozostaje przy krawędzi ekranu i wskazuje jego kierunek względem środka widoku.

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

* Po wybraniu punktu PinPoint użytkownik może go edytować lub przeciągnąć na mapie.

3. Przełączenie na widok mapy

W widoku mapy punkt PinPoint można dodać, przeciągając punkt do krzyża celowniczego na środku mapy. Bieżąca wysokość drona jest przyjmowana jako docelowa.

- Stuknij > , aby przypisać konfigurowalnym przyciskom aparatury sterującej funkcje związane z punktami PinPoint. Za pomocą tych przycisków można szybko tworzyć i wybierać punkty PinPoint.
- Dokładność pozycjonowania punktów PinPoint zależy od takich czynników jak dokładność pozycjonowania GNSS i dokładność położenia przestrzennego gimbala. Szerokość i długość geograficzna, odległość w poziomie, wyświetlacz nawigacyjny i projekcja AR mają charakter wyłącznie poglądowy.

Zarządzanie adnotacjami liniowymi i obszarowymi

W widoku mapy można tworzyć linie i obszary, aby synchronizować kluczowe informacje, takie jak trasy i obszary operacji.



1. Stuknij, aby wyświetlić widok edycji linii.
2. Stuknij, aby wyświetlić widok edycji obszaru.
3. Stuknij, aby wyświetlić widok edycji okręgu.
4. Zarządzanie elementami adnotacji.

Udostępnianie adnotacji

Położenie punktu docelowego oznaczonego funkcją PinPoint może być synchronizowane z widokiem kamery, wyświetlaczem nawigacyjnym, widokiem mapy i DJI FlightHub 2. Może być także wyświetlane zarówno w widoku kamery, jak i w widoku mapy.

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Po połączeniu z DJI FlightHub 2 adnotacje punktowe, liniowe i obszarowe w aplikacji DJI Pilot 2 i w DJI FlightHub 2 mogą być wzajemnie synchronizowane. Położenia i adnotacje można przeglądać na aparaturze sterującej i innych urządzeniach zalogowanych do DJI FlightHub 2, co umożliwia udostępnianie w czasie rzeczywistym.

7.2 Funkcje inteligentne

Dron obsługuje różne inteligentne funkcje, takie jak:

- Smart Track
- Cruise
- POI
- Terrain Follow
- Smart Capture
- Power Line Inspection

Kliknij poniższy link lub zeskanuj kod QR, aby obejrzeć filmy instruktażowe dotyczące funkcji Smart Capture (inteligentne przechwytywanie) i Power Line Inspection (inspekcja linii energetycznych).

https://enterprise.dji.com/matrice-5t/video

Smart Track

Funkcja Smart Track (inteligentne śledzenie) pozwala dronowi stale podążać za poruszającymi się obiektami, takimi jak pojazdy i łodzie.

Użytkowanie

1. Stuknij ikonę śledzenia w widoku kamery, aby włączyć Smart Track.

2. Stuknij w widoku ramkę wykrytego obiektu, aby rozpocząć śledzenie. Można też zaznaczyć obiekt ramką lub nakierować na niego krzyż celowniczy, a następnie nacisnąć przycisk C1 na aparaturze sterującej, aby zablokować obiekt i rozpocząć śledzenie.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

3. Po potwierdzeniu obiektu dron automatycznie dostosowuje kąt gimbala i zoom kamery, aby utrzymać obiekt na środku kadru w odpowiedniej wielkości. Zoomem kamery można sterować ręcznie za pomocą prawego pokrętła aparatury sterującej. Po puszczeniu pokrętła zoom kamery automatycznie wróci do poprzedniego poziomu.

- Jeśli obiekt zostanie utracony, dron automatycznie wyszuka go na podstawie przewidywanej trajektorii. Obiekt można też odnaleźć, ręcznie sterując gimbalem i zoomem kamery.
- Aby zapewnić optymalne rezultaty śledzenia poruszających się obiektów, gimbal nie jest blokowany podczas robienia zdjęć, co może powodować rozmycie nieruchomego tła.

- Z funkcji Smart Track należy korzystać na otwartej przestrzeni, aby nie zgubić obiektu.
- Funkcji Smart Track nie można włączyć, gdy dron powraca do punktu początkowego, ląduje lub jest w trybie T. Jeśli którakolwiek z tych sytuacji wystąpi podczas śledzenia, dron natychmiast przestanie korzystać ze Smart Track.
- Skuteczność funkcji Smart Track może się pogorszyć w następujących sytuacjach:
  * W nocy lub przy słabej widoczności, np. podczas deszczu, mgły lub zamglenia.
  * Gdy kamera pracuje przy dużym powiększeniu.
  * Na obszarach o dużym natężeniu ruchu lub z dużą liczbą podobnych obiektów, gdzie śledzony cel może zostać przypadkowo zmieniony.

Cruise

W sytuacjach wymagających długotrwałego wychylania drążka sterującego (np. podczas inspekcji mostów lub rurociągów) można włączyć tempomat (Cruise Control), aby zablokować prędkość lotu i zmniejszyć wysiłek związany ze sterowaniem.

Użytkowanie

1. Stuknij ikonę Cruise w widoku kamery, aby włączyć tempomat.

2. Wychyl prawy drążek sterujący, aby zwiększyć prędkość lotu. Gdy aplikacja wyświetli monit, naciśnij przycisk C1, aby zablokować prędkość.

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

3. Podczas działania tempomatu prędkość lotu można regulować kółkiem C4 na aparaturze sterującej. Można też wychylić prawy drążek sterujący mocniej, aby przyspieszyć, a następnie ponownie nacisnąć przycisk C1, aby ustawić nową prędkość przelotową.

POI

Po włączeniu trybu POI (punkt zainteresowania) dron okrąża wybrany punkt PinPoint, co ułatwia wykonywanie ujęć po okręgu. Tryb POI można włączyć tylko wtedy, gdy dron jest w trybie normalnym.

W trybie POI, jeśli systemy wizyjne działają normalnie, dron hamuje po wykryciu przeszkody, niezależnie od tego, czy omijanie przeszkód ustawiono na Avoid (unikanie), czy Brake (hamowanie).

Użytkowanie

1. Po starcie wybierz istniejący punkt PinPoint w widoku kamery lub w widoku mapy albo po odnalezieniu obiektu utwórz nowy punkt PinPoint.

2. Steruj dronem ręcznie, aby dostosować promień.

3. Stuknij ikonę POI w widoku kamery, aby włączyć tryb POI. Dron automatycznie skieruje się na wybrany punkt PinPoint.

- Ponieważ punkt PinPoint ma określoną wysokość, dron skierowany na niego patrzy na wysokość tego punktu. Aby patrzeć na obiekt znajdujący się bezpośrednio pod punktem PinPoint, po stuknięciu ikony POI zablokuj lub dostosuj ręcznie kąt gimbala.

4. Przesuń drążek przechylenia w lewo lub w prawo, aby dron zaczął lecieć zgodnie z ruchem wskazówek zegara lub przeciwnie do niego. Im bardziej drążek jest odchylony od położenia środkowego, tym szybciej porusza się dron.

5. Po osiągnięciu żądanej prędkości naciśnij przycisk C1 na aparaturze sterującej lub stuknij C1 w widoku kamery, aby ustawić bieżącą prędkość jako prędkość POI. Dron będzie automatycznie krążył z prędkością POI.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

6. Podczas automatycznego krążenia drona użytkownik może przesuwać drążek przechylenia w lewo lub w prawo, aby zmniejszyć lub zwiększyć prędkość krążenia. Po osiągnięciu żądanej prędkości naciśnij przycisk C1 na aparaturze sterującej lub stuknij C1 w widoku kamery, aby ustawić zaktualizowaną prędkość jako prędkość POI. Dron będzie automatycznie krążył z nową prędkością POI.

7. Stuknij przycisk migawki/nagrywania, aby zrobić zdjęcia lub rozpocząć nagrywanie.

8. Naciśnij raz przycisk wstrzymania lotu lub przycisk C1 na aparaturze sterującej albo stuknij C1 w widoku kamery – dron wyhamuje i zawiśnie w miejscu. Stuknij ikonę POI w widoku kamery, aby wyjść z trybu POI.

- W trybie POI obsługiwane są tylko zdjęcia pojedyncze i zdjęcia z interwałem (Single, Timed) oraz nagrywanie wideo.
- Maksymalna prędkość krążenia zależy od bieżącego promienia krążenia. Im większy promień krążenia, tym wyższa maksymalna prędkość krążenia.
- Jeśli podczas krążenia użytkownik zmieni orientację drona drążkiem odchylenia tak, że dron nie jest skierowany bezpośrednio na wybrany punkt PinPoint, wychylanie drążka pochylenia w górę i w dół nie spowoduje lotu do przodu lub do tyłu zgodnie z bieżącą orientacją. Zamiast tego dron będzie się zbliżał do wybranego punktu PinPoint lub od niego oddalał.

Terrain Follow

Podczas pracy w terenie górzystym lub nierównym włącz podążanie za terenem w czasie rzeczywistym (Terrain Follow). Dron automatycznie dostosowuje wysokość do zmian ukształtowania terenu, utrzymując stałą wysokość względną nad gruntem, co zapewnia dokładność i odpowiednie pokrycie zbieranych danych.

Użytkowanie

1. Przejdź do widoku kamery i na konfigurowalnym pasku funkcji stuknij > **Terrain Follow**, aby włączyć ręczne podążanie za terenem.

2. Stuknij panel ustawień parametrów, który pojawi

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

się w lewym górnym rogu, i dostosuj wysokość podążania za terenem.

3. Po zakończeniu konfiguracji wychyl drążek sterujący, aby rozpocząć lot.

4. Podczas ręcznego podążania za terenem można włączyć tempomat. Wychyl drążek przepustnicy, aby tymczasowo zmienić wysokość, i puść go, aby wrócić do ustawionej wysokości.

⚠
- Podczas lotu poza zasięgiem dalekiego wykrywania systemu wizyjnego podążanie za terenem w czasie rzeczywistym nie jest możliwe. Należy latać ostrożnie. Podążanie za terenem w czasie rzeczywistym nie działa w miejscach z klifami, stromymi zboczami, liniami energetycznymi i wieżami.
- System wizyjny nie działa prawidłowo przy słabym oświetleniu. Podczas deszczu, śniegu i mgły podążanie za terenem w czasie rzeczywistym nie działa poprawnie.
- System wizyjny może nie działać prawidłowo nad wodą. Dlatego dron może nie być w stanie samodzielnie wykrywać odległości od wody podczas podążania za terenem w czasie rzeczywistym. Nie zaleca się korzystania z tej funkcji nad dużymi obszarami wody i falami morskimi.
- System wizyjny może działać nieprawidłowo w pobliżu powierzchni bez wyraźnych zmian wzoru, a także gdy oświetlenie jest zbyt jasne lub zbyt ciemne. System wizyjny działa nieprawidłowo w następujących sytuacjach:
  * Latanie w pobliżu powierzchni monochromatycznych (np. czysto czarnych, białych, czerwonych lub zielonych).
  * Latanie w pobliżu powierzchni silnie odbijających światło.
  * Latanie w pobliżu wody lub przezroczystych powierzchni.
  * Latanie w pobliżu poruszających się powierzchni lub obiektów.
  * Latanie w obszarze o częstych i drastycznych zmianach oświetlenia.
  * Latanie w pobliżu bardzo ciemnych (< 0,5 lx) lub bardzo jasnych (> 40 000 lx) powierzchni.
  * Latanie w pobliżu powierzchni silnie odbijających lub pochłaniających fale podczerwone (np. luster).
  * Latanie w pobliżu powierzchni bez wyraźnych wzorów lub tekstur.
  * Latanie w pobliżu powierzchni z powtarzający-

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

mi się identycznymi wzorami lub teksturami (np. płytek o tym samym wzorze).

* Latanie w pobliżu przeszkód o małej powierzchni (np. gałęzi drzew i linii energetycznych).

• Czujniki należy zawsze utrzymywać w czystości. NIE WOLNO ingerować w czujniki. NIE WOLNO używać drona w zapylonym lub wilgotnym otoczeniu.

7.3 Przekaźnik powietrzny (Airborne Relay)

Dron obsługuje funkcję Airborne Relay, dzięki której może służyć jako przekaźnik dla innych dronów wykonujących operacje na duże odległości.

Przed pierwszym użyciem kliknij poniższy link lub zeskanuj kod QR, aby obejrzeć film instruktażowy.

https://enterprise.dji.com/matrice-5t/video

7.4 Start z łodzi (Boat Launch)

Dron obsługuje start i lądowanie na jednostkach pływających z użyciem oficjalnego znacznika lądowiska.

Przed pierwszym użyciem kliknij poniższy link lub zeskanuj kod QR, aby obejrzeć film instruktażowy.

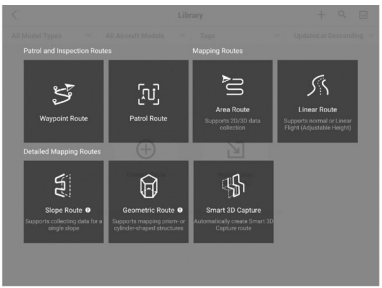
https://enterprise.dji.com/matrice-5t/video

⚠ • Aby korzystać z funkcji Boat Launch, pobierz plik znacznika lądowiska ze strony https://www.dji.com/downloads/products/matrice-5t/#doc i ściśle przestrzegaj wymagań dotyczących jego użycia. W przeciwnym razie może dojść do uszkodzenia lub utraty drona.

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

7.5 Zadania lotu (Flight Tasks)

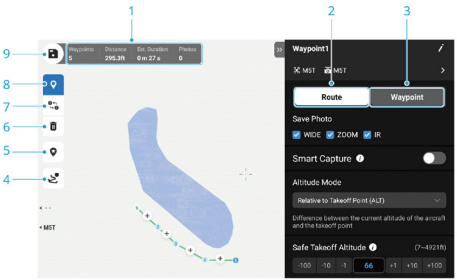
Stuknij **Flight Route** na ekranie głównym aplikacji DJI Pilot 2, aby przejść do biblioteki tras lotu, lub stuknij ikonę trasy lotu w widoku kamery/w widoku mapy. Użytkownicy mogą przeglądać zadania lotu lub tworzyć nowe zadania lotu.



Trasa z punktami trasy (Waypoint Route)

Trasę z punktami trasy można zaplanować na dwa sposoby: przez ustawienie punktów trasy (Set Waypoints) lub nagrywanie misji na żywo (Live Mission Recording). Ustawienie punktów trasy polega na utworzeniu trasy przez dodawanie i edytowanie punktów trasy na mapie. Nagrywanie misji na żywo polega na utworzeniu trasy przez dodawanie punktów trasy podczas robienia zdjęć wzdłuż trasy.

Ustawianie punktów trasy



1. Informacje o trasie lotu

2. Ustawienia trasy lotu

Te parametry obowiązują dla wszystkich punktów trasy.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

3. Ustawienia pojedynczego punktu trasy

4. Punkty zakazu powrotu (No-Return Points)
Na trasach wyznaczonych za pomocą punktów nawigacyjnych te, nad którymi znajdują się przeszkody, można oznaczyć jako punkty bez możliwości powrotu, aby zapewnić bezpieczne działanie funkcji RTH w złożonym otoczeniu.

5. Punkt zainteresowania (POI)
Stuknij, aby włączyć funkcję POI – na mapie zostanie wyświetlony punkt POI. Przeciągnij go, aby dostosować jego położenie. Po dodaniu punktu POI odchylenie drona można ustawić na kierunek do niego, dzięki czemu podczas zadania nos drona jest skierowany na ten punkt. Stuknij tę ikonę ponownie, aby wyłączyć funkcję POI.

6. Odwrócenie trasy
Stuknij, aby zamienić punkt początkowy i końcowy trasy i odwrócić kierunek lotu. S oznacza punkt początkowy trasy.

7. Włączanie/wyłączanie edycji punktów trasy na mapie

8. Usuwanie wybranego punktu trasy

9. Zapisywanie
Stuknij, aby zapisać trasę lotu. Po zapisaniu trasy ikona zmienia się w przycisk wykonania zadania – stuknij go, a następnie sprawdź ustawienia i stan drona na wyświetlonej liście kontrolnej. Stuknij, aby przesłać trasę lotu. Po zakończeniu przesyłania stuknij przycisk Start, aby wykonać bieżące zadanie.

Nagrywanie misji na żywo



© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

1. Steruj gimbalem, dostosuj powiększenie i wyceluj w obiekt. Stuknij, aby zrobić zdjęcie, lub naciśnij przycisk C1 na aparaturze sterującej, aby dodać punkt trasy. Liczba punktów trasy i zdjęć odpowiednio się zwiększy.

2. Liczba zaplanowanych punktów trasy.

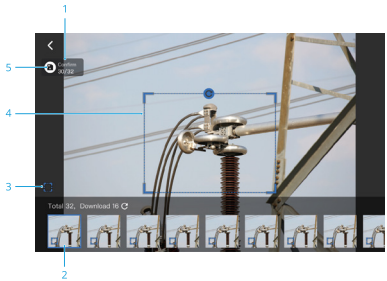
3. Liczba zaplanowanych zdjęć.

4. Stuknij, aby przełączyć na widok mapy w celu edycji lub podglądu.

AI Spot-Check

Nagrywanie misji na żywo obsługuje funkcję AI Spot-Check (kontrola punktowa AI). Po zaznaczeniu obiektu docelowego na zdjęciach z trasy lotu dron podczas kolejnych zadańo ltu będzie precyzyjnie fotografował ten sam obiekt.

Podczas nagrywania trasy lotu zaleca się umieszczanie śledzonego obiektu w ramce wyboru celu. Podczas edycji trasy lotu wybierz Drag-Select Target, aby przejść do strony edycji AI Spot-Check.



1. Numer bieżącego zdjęcia i łączna liczba zdjęć.

2. Miniatura zdjęcia. Stuknij, aby edytować AI Spot-Check dla tego zdjęcia. Zdjęcia wymagające AI Spot-Check mają oznaczenie ramką.

3. Włączanie/wyłączanie AI Spot-Check dla bieżącego zdjęcia.

4. Ramka wyboru celu. Można dostosować jej rozmiar, przeciągnąć ją lub obrócić.

5. Zapisywanie trasy lotu.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

⚠ • Funkcji AI Spot-Check można używać tylko z kamerą zoom, a zdjęcia muszą być wykonywane w zakresie powiększenia do 10x.

• Z funkcji AI Spot-Check należy korzystać przy włączonym RTK, a współrzędne stacji bazowej RTK podczas wykonywania zdjęć i ponownego lotu muszą być takie same.

Trasa patrolowa (Patrol Route)

Trasy patrolowe umożliwiają automatyczne planowanie trasy lotu w wyznaczonym obszarze w celu wykrywania określonych obiektów i generowania alertów.

1. Przejdź do ekranu głównego aplikacji DJI Pilot 2 i stuknij **Flight Route** > **Create Flight Route** > **Patrol Route**.

2. Stuknij mapę, aby narysować obszar patrolu, a następnie stuknij , aby potwierdzić.

3. Potwierdź model drona i kamery, a następnie wybierz obiektyw - trasa patrolowa zostanie wygenerowana automatycznie.

4. Włącz **Smart Capture Alerts (alerty inteligentnego przechwytywania)**, wybierz typy obiektów, dostosuj poziom ufności oraz ustaw interwał alertów i działania wyzwalane przez alert.

5. Ustaw parametry trasy, takie jak bezpieczna wysokość startu i tryb wysokości. Stuknij , aby zapisać zadanie, a następnie stuknij , aby przesłać trasę i rozpocząć zadanie lotu.

6. Podczas lotu stan zadania w czasie rzeczywistym i informacje o alertach są wyświetlane w widoku mapy.

7. Po zakończeniu zadania automatycznie generowany jest raport alertów. Przejdź do ekranu głównego aplikacji DJI Pilot 2 i stuknij **Intelligent Function Management**, aby wyświetlić listę alertów i wyeksportować raport alertów.

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Podczas inspekcji na obszarach o dużych różnicach wysokości, np. w górach, zaleca się ustawienie trybu wysokości AGL i włączenie podążania za terenem (Terrain Follow).

Trasa obszarowa (Area Route)

Trasy obszarowe obejmują zbieranie danych ortogonalnych (Ortho Collection) i zbieranie danych ukośnych (Oblique Collection). Dron może automatycznie zebrać dane do fotogrametrii lotniczej zaplanowanego obszaru, przelatując po trasie w kształcie litery S zgodnie z ustawionymi parametrami trasy.

Zbieranie danych ukośnych generuje w obszarze mapowania pięć tras w kształcie litery S, na których gimbal jest kolejno ustawiany tak, aby wykonywać zdjęcia ortogonalne i ukośne w 5 różnych kierunkach. Zdjęcia te można wykorzystać do tworzenia rzeczywistych modeli 3D.

W trasie obszarowej dostępne są funkcje Smart Oblique, Terrain Follow i In-Flight Modeling.

Smart Oblique

Smart Oblique to innowacyjne rozwiązanie fotografii ukośnej. Dzięki automatycznemu sterowaniu gimbalem w celu wykonywania zdjęć z wielu kątów znacznie zwiększa wydajność pracy.

- Podczas zbierania danych ortogonalnych z włączoną funkcją Smart Oblique gimbal umożliwia jednoczesne wykonywanie zdjęć bocznych, co zmniejsza gęstość tras lotu i zwiększa wydajność zbierania danych.

- Podczas zbierania danych ukośnych z włączoną funkcją Smart Oblique gimbal może jednocześnie wykonywać zdjęcia w pięciu kierunkach. Dron musi przelecieć tylko jedną trasę, aby zebrać zdjęcia ortogonalne i ukośne wymagane do rekonstrukcji 3D.

Terrain Follow

Podczas zbierania danych na obszarach o dużych różnicach wysokości, np. w górach, funkcja Terrain Follow (podążanie za terenem) pozwala dronowi dostosowywać wysokość lotu do zmian ukształtowania terenu. Podąża-

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

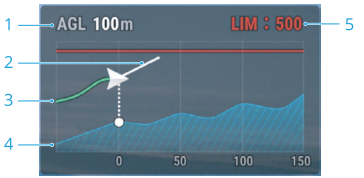
nie za terenem zapewnia stałą wysokość względną drona nad gruntem, dzięki czemu odległość próbkowania terenu (GSD) zdjęć zebranych w każdym obszarze jest jednakowa, co zwiększa dokładność danych mapowania i zapewnia bezpieczeństwo lotu.

• Aby włączyć podążanie za terenem, wybierz AGL jako tryb wysokości (Altitude Mode).

Podążanie za terenem w czasie rzeczywistym (Real-Time Follow)

Podążanie za terenem w czasie rzeczywistym nie wymaga plików DSM. System wizyjny drona wykrywa w czasie rzeczywistym zmiany ukształtowania terenu znajdującego się przed dronem. Zaleca się korzystanie z tej funkcji na obszarach, na których nachylenie terenu jest mniejsze niż 75°, a warunki oświetleniowe i otoczenie są odpowiednie dla systemu wizyjnego.

Podczas wykonywania zadania mapowania przy włączonej funkcji Real Time Follow w polu widzenia kamery wyświetlana będzie wysokość drona nad poziomem gruntu (AGL) oraz przebieg terenu przed dronem.



1. Wysokość nad poziomem gruntu (AGL)
2. Kierunek wektora prędkości drona
3. Tor lotu
4. Linia trendu terenu
5. Maksymalna wysokość

⚠ • Podczas lotu poza zasięgiem dalekiego wykrywania systemu wizyjnego podążanie za terenem w czasie rzeczywistym nie jest możliwe. Należy latać ostrożnie. Podążanie za terenem w czasie rzeczywistym nie działa w miejscach z klifami, stromymi zboczami, liniami energetycznymi i wieżami.

• System wizyjny działa nieprawidłowo przy słabym oświetleniu. Podczas deszczu, śniegu i mgły podą-

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

żanie za terenem w czasie rzeczywistym nie działa poprawnie.

• System wizyjny może nie działać prawidłowo nad wodą. Dron może nie być w stanie samodzielnie wykrywać odległości od wody podczas podążania za terenem w czasie rzeczywistym. Zaleca się niekorzystania z tej funkcji nad dużymi obszarami wody i falami morskimi.

• System wizyjny nie działa prawidłowo w pobliżu powierzchni bez wyraźnych zmian wzoru lub gdy oświetlenie jest zbyt jasne lub zbyt ciemne. System wizyjny działa nieprawidłowo w następujących sytuacjach:

* Latanie w pobliżu powierzchni monochromatycznych (np. czysto czarnych, białych, czerwonych lub zielonych).

* Latanie w pobliżu powierzchni silnie odbijających światło.

* Latanie w pobliżu wody lub przezroczystych powierzchni.

* Latanie w pobliżu poruszających się powierzchni lub obiektów.

* Latanie w obszarze o częstych i drastycznych zmianach oświetlenia.

* Latanie w pobliżu bardzo ciemnych (< 0,5 lx) lub bardzo jasnych (> 40 000 lx) powierzchni.

* Latanie w pobliżu powierzchni silnie odbijających lub pochłaniających fale podczerwone (np. luster).

* Latanie w pobliżu powierzchni bez wyraźnych wzorów lub tekstur.

* Latanie w pobliżu powierzchni z powtarzającymi się identycznymi wzorami lub teksturami (np. płytek o tym samym wzorze).

* Latanie w pobliżu przeszkód o małej powierzchni (np. gałęzi drzew i linii energetycznych).

• Czujniki należy zawsze utrzymywać w czystości. NIE WOLNO ingerować w czujniki. NIE WOLNO używać drona w zapylonym lub wilgotnym otoczeniu.

Podążanie za terenem według DSM (DSM Follow)

Po zaimportowaniu pliku DSM aplikacja wygeneruje trasę lotu ze zmienną wysokością. Pliki DSM obszaru mapowania można uzyskać na dwa sposoby:

Import pliku lokalnego

• Zbierz dane 2D obszaru mapowania i wykonaj rekonstrukcję 2D w programie DJI Terra, wybierając tryb Fru-

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

it Tree. Zostanie wygenerowany plik .tif, który można zaimportować na kartę microSD aparatury sterującej.

• Pobierz dane ukształtowania terenu z przeglądarki danych geograficznych.

Pobieranie z internetu

Pliki DSM można uzyskać bezpośrednio, pobierając otwarte dane z bazy danych geoidy ASTER GDEM V3.

• Upewnij się, że plik DSM jest plikiem w geograficznym układzie współrzędnych, a nie w układzie odwzorowania kartograficznego. W przeciwnym razie zaimportowany plik może nie zostać rozpoznany. Zaleca się, aby rozdzielczość importowanego pliku nie przekraczała 10 metrów.

• Upewnij się, że obszar mapowania mieści się w zasięgu pliku DSM.

• Otwarta baza danych geoidy może zawierać błędy. DJI nie ponosi odpowiedzialności za dokładność, autentyczność ani wiarygodność tych danych. Zwracaj uwagę na otoczenie lotu i pracuj ostrożnie.

Modelowanie w locie (In-Flight Modeling)

Podczas zadań trasy obszarowej wykonane zdjęcia mogą być przesyłane w czasie rzeczywistym w celu wygenerowania na aparaturze sterującej wstępnego modelu do weryfikacji na miejscu.

Przed pierwszym użyciem kliknij poniższy link lub zeskanuj kod QR, aby obejrzeć film instruktażowy.

https://enterprise.dji.com/matrice-5t/video

• Podczas modelowania w locie zdjęcia do modelowania są pobierane priorytetowo, co może powodować rozmycie lub opóźnienia transmisji wideo. Jakość obrazu na żywo wróci do normy po zakończeniu pobierania. Na prędkość pobierania zdjęć wpływają czynniki środowiskowe; silne przeszkody

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

blokujące sygnał w otoczeniu mogą wydłużyć czas rozmycia obrazu na żywo.

Trasa liniowa (Linear Route)

Trasa liniowa służy do zbierania zdjęć ortogonalnych obszarów w kształcie pasa, takich jak rzeki i rurociągi. Obszar mapowania można wygenerować, wybierając linię środkową pasa i rozszerzając go na zewnątrz wzdłuż tej linii.

Ustawianie punktów trasy

Najpierw ustaw pas lotu (Flight Band), wybierając punkty na mapie, aby wygenerować obszar mapowania w kształcie pasa, i potwierdź linię środkową oraz zakres obszaru mapowania. Przełącz na Flight Route, aby wygenerować odpowiednią trasę w kształcie litery S, i dostosuj parametry trasy, aby zakończyć konfigurację.

Linię środkową można wygenerować, stukając mapę lub importując liniowy plik KML. Uwaga: po wygenerowaniu obszaru w kształcie pasa sprawdź, czy nie odbiega on znacznie od pierwotnego obszaru mapowania wzdłuż trasy. W razie odchylenia dodaj punkty, aby całkowicie pokryć obszar, lub zwiększ długość rozszerzenia w lewo i w prawo, aby w pełni objąć obszar mapowania.

W trasie liniowej można także włączyć podążanie za terenem. Dostępne są zarówno podążanie za terenem w czasie rzeczywistym, jak i według DSM. Więcej informacji można znaleźć w sekcji „Terrain Follow" w opisie trasy obszarowej.

Nagrywanie misji na żywo

Nagrywanie misji na żywo służy do planowania trasy przez dodawanie punktów trasy tworzących linię środkową obszaru lotu, gdy dron znajduje się blisko obiektu. Nagrywanie misji na żywo dla trasy liniowej umożliwia regulację wysokości podczas lotu, co sprawdza się np. podczas inspekcji kanałów.

- Aby zapewnić bezpieczeństwo lotu, podczas nagrywania misji na żywo i zbierania danych do fotogrametrii lotniczej RTK musi być połączony.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Trasa po zboczu (Slope Route)

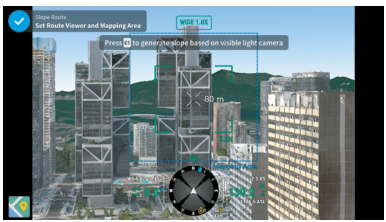
Trasa po zboczu służy do zbierania danych fotogrametrycznych pojedynczej elewacji lub zbocza i jest wykorzystywana głównie do modelowania i inspekcji elewacji budynków oraz zboczy. Planując trasę lotu w przestrzeni i weryfikując jej bezpieczeństwo za pomocą projekcji AR, użytkownicy mogą zbierać dane do modelowania.

Tworzenie zbocza

1. Ustaw drona i kamerę przodem do zbocza. Upewnij się, że widok kamery jest równoległy do zbocza.

2. Gdy na ekranie pojawi się odległość między dronem a zboczem, naciśnij przycisk C1 na aparaturze sterującej, aby uzyskać zbocze AR (AR Slope) i podgląd trasy (Route View).

⚠
- Jeśli nie można określić odległości od zbocza, w bezpiecznych warunkach przesuń drona w lewo lub w prawo, aby uzyskać dodatkowe informacje przestrzenne.
- Podczas całego procesu planowania i wykonywania trasy po zboczu funkcja RTK musi być połączona. W przeciwnym razie z funkcji nie można korzystać.
- Podgląd trasy (Route Viewer) jest generowany po utworzeniu zbocza i może być aktualizowany podczas planowania trasy. W podglądzie trasy można dostosować granice obszaru mapowania.



Dostosowanie i potwierdzenie zbocza AR

1. Aby dostosować odległość i kąt między zboczem AR a rzeczywistym zboczem do zmapowania, przeleć dronem z boku zbocza AR. Zaleca się, aby zbocze AR pokrywało się z rzeczywistym zboczem, co zapewnia dokładniejsze obliczenie GSD.

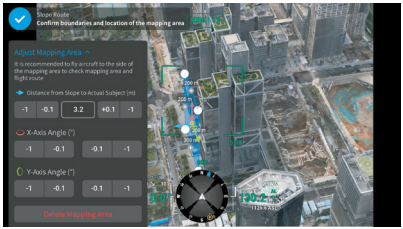
© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

• Dostosuj punkty graniczne zbocza i dodaj kolejne punkty graniczne, aby zmienić kształt zbocza.

• Stuknij Slide/Rotate Mapping Area, aby otworzyć panel ustawień parametrów obszaru mapowania. Użytkownicy mogą dostosować kąt obszaru mapowania oraz przesuwać obszar mapowania do przodu i do tyłu.

• Jeśli kąt lub położenie podglądu trasy są nieodpowiednie, stuknij w prawym dolnym rogu podglądu trasy, aby je zresetować.

2. Gdy zbocze AR wystarczająco pokrywa się z rzeczywistym zboczem, stuknij , aby potwierdzić obszar mapowania i wygenerować trasę.



Dostosowanie parametrów trasy lotu

Po wygenerowaniu trasy lotu stuknij podgląd trasy, aby dostosować parametry trasy. Więcej informacji o parametrach trasy można znaleźć w sekcji „Zbieranie danych do fotogrametrii lotniczej”.

W razie potrzeby stuknij Adjust Mapping Area, aby ponownie dostosować obszar mapowania.

Trasa geometryczna (Geometric Route)

Trasa geometryczna służy do zbierania danych fotogrametrycznych wielu powierzchni w przestrzeni i jest wyko-

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

rzystywana głównie do modelowania i inspekcji elewacji budynków.

Ustawianie kształtu podstawy

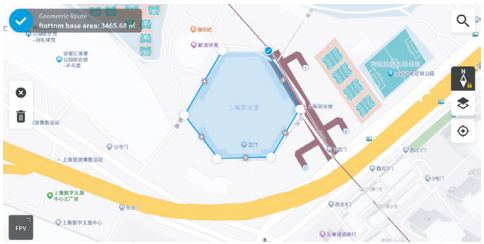
1. Po lewej stronie widoku mapy wybierz typ kształtu podstawy bryły.

2. Stuknij mapę, aby narysować kształt podstawy bryły.

3. Stuknij , aby potwierdzić podstawę obszaru mapowania.

- Zaleca się podlecieć dronem do budynku docelowego i oznaczyć jego punkty graniczne. Następnie przejdź do widoku mapy i narysuj punkty graniczne podstawy obszaru mapowania. Punkty zostaną automatycznie przyciągnięte do punktów docelowych, co przyspiesza i ułatwia dokładne rysowanie.

- Wykonuj zadania na otwartej przestrzeni. Unikaj wykonywania zadań w wąskich przestrzeniach między budynkami lub w miejscach z dużą liczbą drzew.
- Mapowana powierzchnia powinna być nieodblaskowa i mieć bogatą teksturę. Unikaj mapowania szklanych ścian.
- Podczas całego procesu planowania i wykonywania trasy geometrycznej funkcja RTK musi być połączona. W przeciwnym razie z funkcji nie można korzystać.

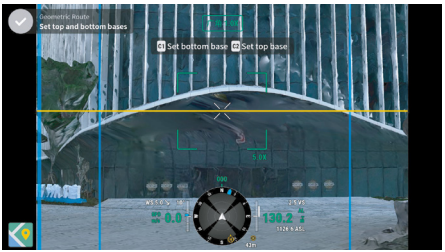


Ustawianie wysokości

1. W widoku kamery przeleć dronem do wymaganej dolnej i górnej podstawy mierzonego obiektu AR. Naciśnij przycisk C1 na aparaturze sterującej, aby zapisać wysokość dolnej podstawy, i przycisk C2, aby zapisać wysokość górnej podstawy.

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

2. Stuknij , aby potwierdzić obszar mapowania.



Dostosowanie parametrów trasy lotu

Po wygenerowaniu trasy lotu stuknij podgląd trasy, aby dostosować parametry trasy. Więcej informacji o parametrach trasy można znaleźć w sekcji „Zbieranie danych do fotogrametrii lotniczej”.

W razie potrzeby stuknij Adjust Mapping Area, aby ponownie dostosować obszar mapowania.

Smart 3D Capture

Funkcja Smart 3D Capture (inteligentne przechwytywanie 3D) wykorzystuje przybliżony model obiektu do generowania trójwymiarowych tras lotu na potrzeby precyzyjnej fotografii. Umożliwia to zbieranie danych z bliskiej odległości przy powierzchni obiektu. Jest wykorzystywana głównie do modelowania i inspekcji złożonych elewacji budynków, szczegółowych obiektów zabytkowych i obszarów zagrożonych katastrofami geologicznymi.

Kliknij, aby obejrzeć film instruktażowy dotyczący funkcji Smart 3D Capture.

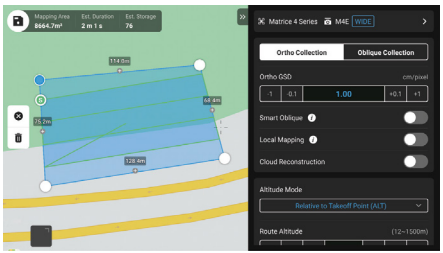
Zbieranie danych do fotogrametrii lotniczej

Poniżej szczegółowo opisano obsługę na przykładzie zbierania danych ortogonalnych (Ortho Collection) w trasie obszarowej.

- Przed rozpoczęciem zbierania danych do fotogrametrii lotniczej przejdź do ustawień drona, aby włączyć funkcję RTK, i upewnij się, że RTK jest połączona i ma status FIX.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

1. Na ekranie głównym aplikacji DJI Pilot 2 stuknij **Flight Route** > **Create a Route** > , aby utworzyć trasę obszarową. Stuknij widok mapy i przeciągnij punkt graniczny, aby dostosować zasięg obszaru mapowania. Stuknij + między punktami granicznymi, aby dodać punkt graniczny, i dostosuj jego długość i szerokość geograficzną w ustawieniach parametrów po prawej stronie. Stuknij , aby usunąć wybrany punkt graniczny, lub , aby usunąć wszystkie punkty graniczne.



2. Wybierz model drona, model kamery i obiektyw, a następnie kolejno ustaw następujące parametry trasy lotu:

a. Ustaw nazwę zadania i wybierz Ortho Collection.

b. Ustaw tryb wysokości (ASL/ALT), wysokość trasy lotu, prędkość na trasie lotu, kąt kursu, działania po zakończeniu itp. i włącz optymalizację wysokości (Elevation Optimization).

c. W ustawieniach zaawansowanych (Advanced Settings) ustaw współczynnik pokrycia bocznego, współczynnik pokrycia czołowego, margines, tryb zdjęć i niestandardowy kąt kamery.

3. Stuknij , aby zapisać zadanie, i stuknij , aby przesłać i wykonać zadanie lotu.

4. Po zakończeniu zadania wyłącz drona. Wyjmij kartę microSD z drona i podłącz ją do komputera, aby sprawdzić wykonane zdjęcia i wygenerowane pliki.

- Podczas korzystania z trybów Area Route i Linear Route ostrość kamery jest domyślnie ustawiona na nieskończoność w trybie ręcznym (MF), a korekcja zniekształceń obrazu jest wyłączona.
- Podczas operacji ortofotograficznych zaleca się ustawienie maksymalnej prędkości na trasie lotu i włączenie optymalizacji wysokości.

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Parametry trasy

Parametr	Opis
Ortho GSD	Ortho GSD to odległość próbkowania terenu dla zdjęć ortogonalnych wykonanych na pierwszej trasie, tj. odległość między środkami dwóch sąsiednich pikseli mierzona na ziemi. Im większa wartość Ortho GSD, tym niższa rozdzielczość zdjęć ortogonalnych. Zmiana wartości Ortho GSD powoduje odpowiednią zmianę wysokości trasy lotu.
Altitude Mode (tryb wysokości)	Płaszczyzna odniesienia wysokości trasy lotu. • Relative to Takeoff Point (ALT): wysokość drona względem punktu startu. Zaleca się używanie tej opcji w operacjach mapowania z powietrza. Pojawi się wówczas parametr Target Surface to Takeoff Point. Target Surface to Takeoff Point = wysokość powierzchni docelowej − wysokość punktu startu. • ASL (EGM96): wysokość drona względem geoidy EGM96. Pojawi się parametr Flight Route to Target Surface. Flight Route to Target Surface = wysokość trasy lotu − wysokość powierzchni docelowej. • AGL: wysokość nad poziomem gruntu, czyli wysokość drona względem gruntu pod nim. Pojawi się parametr Terrain Follow Altitude.
Flight Route Altitude (wysokość trasy lotu)	Wysokość trasy lotu w zadaniu lotu. W różnych trybach wysokości płaszczyzna odniesienia wysokości trasy lotu jest różna. Zmiana wysokości trasy lotu powoduje odpowiednią zmianę wartości Ortho GSD.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Parametr	Opis
Safe Takeoff Altitude (bezpieczna wysokość startu)	Po starcie dron wznosi się na bezpieczną wysokość startu (względem punktu startu), a następnie leci do punktu początkowego trasy lotu. Bezpieczna wysokość startu obowiązuje tylko wtedy, gdy dron rozpoczyna wykonywanie zadania lotu przed startem. Jeśli dron rozpocznie wykonywanie zadania lotu po starcie, bezpieczna wysokość startu nie ma zastosowania.
Speed (prędkość)	Prędkość robocza drona po wejściu na trasę lotu. Prędkość ta jest powiązana ze współczynnikiem pokrycia czołowego.
Course Angle (kąt kursu)	Kąt trasy można dostosować; położenie punktu początkowego i końcowego trasy zmieni się odpowiednio. Uwaga: szacowany czas zadania zależy od kąta kursu. Dostosowując kąt kursu, można zaplanować zadanie o najkrótszym szacowanym czasie i zwiększyć wydajność pracy.
Elevation Optimization (optymalizacja wysokości)	Po włączeniu dron leci do środka obszaru mapowania i wykonuje zestaw zdjęć ukośnych, aby zoptymalizować dokładność wysokości. Zaleca się włączenie tej opcji w operacjach ortofotograficznych wymagających wysokiej dokładności wysokości. Funkcja nie jest obsługiwana w trybie Oblique Collection.
Upon Completion (po zakończeniu)	Działanie wykonywane przez drona po zakończeniu operacji. Domyślnie wybrany jest powrót do punktu początkowego (Return to Home).

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Parametr	Opis
Side Overlap Ratio / Frontal Overlap Ratio (współczynnik pokrycia bocznego /czołowego)	Współczynnik pokrycia bocznego to stopień pokrycia dwóch zdjęć wykonanych na dwóch równoległych ścieżkach. Współczynnik pokrycia czołowego to stopień pokrycia dwóch zdjęć wykonanych kolejno w tym samym kierunku wzdłuż toru lotu. Współczynnik pokrycia jest jednym z kluczowych czynników decydujących o powodzeniu późniejszej rekonstrukcji modelu. Domyślny współczynnik pokrycia bocznego wynosi 70%, a domyślny współczynnik pokrycia czołowego – 80%, co jest odpowiednie dla większości scenariuszy. Jeśli obszar mapowania jest płaski i nie ma nierówności, współczynnik pokrycia można odpowiednio zmniejszyć, aby zwiększyć wydajność pracy. Jeśli obszar mapowania ma duże różnice wysokości, zaleca się zwiększenie współczynnika pokrycia, aby zapewnić dobrą jakość rekonstrukcji. W trybie Oblique Collection dostępne są dwa dodatkowe ustawienia: Side Overlap Ratio (Oblique) i Frontal Overlap Ratio (Oblique). Współczynnik pokrycia zdjęć ukośnych może być niższy niż zdjęć ortogonalnych.
Margin (margines)	Odległość, o jaką obszar lotu wykracza poza obszar mapowania. Margines ustawia się, aby zapewnić dokładność na krawędziach obszaru mapowania dzięki wykonaniu zdjęć poza tym obszarem. Funkcja Smart Oblique nie obsługuje ustawiania marginesu – automatycznie powiększa margines w zależności od zasięgu obszaru mapowania i nachylenia gimbala.
Photo Mode (tryb zdjęć)	Tryb zdjęć kamery. Domyślnie wybrany jest tryb Timed Interval Shot (zdjęcia z interwałem czasowym).
Custom Camera Angle (niestandardowy kąt kamery)	Po włączeniu użytkownicy mogą dostosować kąt odchylenia drona i kąt nachylenia gimbala. Niestandardowy kąt kamery jest obsługiwany tylko w trybie Ortho Collection trasy obszarowej.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Parametr	Opis
Route Start Point (punkt początkowy trasy)	Punkt początkowy trasy można wybrać spośród punktów dostępnych w widoku mapy.
Takeoff Speed (prędkość startu)	Prędkość lotu po starcie drona i osiągnięciu wysokości trasy lotu, przed wejściem na trasę lotu. Nie jest to pionowa prędkość wznoszenia drona podczas startu. Zaleca się ustawienie wartości maksymalnej w celu zwiększenia wydajności pracy.

Inne trasy lotu lub funkcje obsługują również następujące parametry:

Parametr	Opis
Gimbal Pitch (Oblique) (nachylenie gimbala – zdjęcia ukośne)	Dostosowuje kąt nachylenia kamery podczas wykonywania zdjęć ukośnych. Domyślny kąt wynosi -45°. Gdy różnica wysokości budynków w obszarze mapowania jest większa, zaleca się zwiększenie kąta, aby wykonać więcej zdjęć wyższych pięter budynków. Gdy budynki w obszarze mapowania stoją gęsto, zaleca się odpowiednie zmniejszenie kąta, aby wykonać więcej zdjęć przestrzeni między budynkami. Podczas wykonywania zdjęć z funkcją Smart Oblique opcja nazywa się Gimbal Angle, a domyślny kąt wynosi 45°.
Oblique GSD	Oblique GSD to odległość próbkowania terenu dla zdjęć ukośnych wykonanych na pozostałych czterech trasach, tj. odległość między środkami dwóch sąsiednich pikseli mierzona na ziemi. Im większa wartość Oblique GSD, tym niższa rozdzielczość zdjęć ukośnych. Zmiana wysokości trasy lotu powoduje odpowiednią zmianę wartości Oblique GSD.

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Parametr	Opis
Single Route (pojedyncza trasa)	Po włączeniu opcji Single Route generowana jest jedna trasa przez środek obszaru mapowania. Funkcja jest przydatna, gdy fotografowany ma być tylko środek obszaru mapowania, np. podczas inspekcji rurociągu naftowego.
Extension Length (długość rozszerzenia)	Zasięg pasa lotu planuje się, ustawiając odległość, na jaką trasa rozszerza się od środka w lewo i w prawo. Po włączeniu opcji Equal Left/Right Extensions zasięg pasa lotu pozostaje symetryczny względem środka trasy.
Flight Band Cutting Distance (odległość podziału pasa lotu)	Ustawienie odległości podziału pasa lotu pozwala podzielić obszar pasa na kilka mniejszych obszarów operacyjnych. Przy ustalaniu podziału należy brać pod uwagę przede wszystkim zasięg komunikacji drona, tak aby urządzenie nie utraciło łączności w danym mniejszym obszarze.
Include Center Line (uwzględnienie linii środkowej)	Po włączeniu trasy lotu są generowane na zewnątrz wzdłuż linii środkowej. Zapewnia to uwzględnienie linii środkowej obszaru mapowania w kształcie pasa.
Boundary Optimization (optymalizacja krawędzi)	Dodaje nowe trasy lotu poza bieżącym planowanym obszarem lotu, aby wykonać więcej zdjęć krawędzi obszaru mapowania. Opcję należy włączać w przypadku obiektów, dla których rejestrowane są głównie obszary krawędziowe, np. koryt rzek.
Flight Route Direction (kierunek trasy lotu)	Trasę po zboczu można wykonywać w pionie lub w poziomie. Zaleca się wybór orientacji na podstawie otoczenia obiektu.
Rotation Angle (kąt obrotu)	Kąt obrotu tras lotu względem struktury geometrycznej. Dostosuj parametry Route Coverage Rate i Rotation Angle, aby zmapować określoną powierzchnię.
Route Coverage Rate (współczynnik pokrycia trasami)	Stopień pokrycia bocznych powierzchni struktury geometrycznej trasami lotu. Dostosuj parametry Route Coverage Rate i Rotation Angle, aby zmapować określoną powierzchnię.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Przechowywanie danych

Plik zdjęcia

Opisy pól pliku zdjęcia zawiera poniższa lista.

Pole	Opis pola
ModifyDate	Czas modyfikacji zdjęcia
CreateDate	Czas utworzenia zdjęcia
Make	Producent
Model	Model produktu
Format	Format
Version	Wersja XMP
ImageSource	Typ kamery
GpsStatus	Stan GPS
AltitudeType	Typ wysokości
GpsLatitude	Szerokość geograficzna GPS w chwili wykonania zdjęcia
GpsLongitude	Długość geograficzna GPS w chwili wykonania zdjęcia
AbsoluteAltitude	Wysokość bezwzględna (wysokość geodezyjna) w chwili wykonania zdjęcia
RelativeAltitude	Wysokość względna (względem wysokości punktu startu) w chwili wykonania zdjęcia
GimbalRollDegree	Kąt przechylenia gimbala w chwili wykonania zdjęcia (układ współrzędnych NED, kolejność obrotów ZYX)
GimbalYawDegree	Kąt odchylenia gimbala w chwili wykonania zdjęcia (układ współrzędnych NED, kolejność obrotów ZYX)
GimbalPitchDegree	Kąt pochylenia gimbala w chwili wykonania zdjęcia (układ współrzędnych NED, kolejność obrotów ZYX)
FlightRollDegree	Kąt przechylenia drona w chwili wykonania zdjęcia (układ współrzędnych NED, kolejność obrotów ZYX)
FlightYawDegree	Kąt odchylenia drona w chwili wykonania zdjęcia (układ współrzędnych NED, kolejność obrotów ZYX)

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Pole	Opis pola
FlightPitchDegree	Kąt pochylenia drona w chwili wykonania zdjęcia (układ współrzędnych NED, kolejność obrotów ZYX)
FlightXSpeed	Prędkość lotu w kierunku północnym w chwili wykonania zdjęcia
FlightYSpeed	Prędkość lotu w kierunku wschodnim w chwili wykonania zdjęcia
FlightZSpeed	Prędkość lotu w kierunku pionowym w chwili wykonania zdjęcia
CamReverse	Czy kamera jest odwrócona
GimbalReverse	Czy gimbal jest odwrócony
SelfData	Dane niestandardowe
RtkFlag	Stan RTK: 0 – brak pozycjonowania 16 – pozycjonowanie jednopunktowe (dokładność na poziomie metra) 32~49 – pozycjonowanie z rozwiązaniem zmiennoprzecinkowym (float; dokładność od decymetra do metra) 50 – pozycjonowanie z rozwiązaniem stałym (fixed; dokładność na poziomie centymetra)
RtkStdLon	Odchylenie standardowe długości geograficznej pozycjonowania RTK
RtkStdLat	Odchylenie standardowe szerokości geograficznej pozycjonowania RTK
RtkStdHgt	Odchylenie standardowe wysokości pozycjonowania RTK
RtkDiffAge	Wiek danych różnicowych RTK (wiek poprawek)
NTRIPMountPoint	Punkt montowania (mount point) sieciowego RTK
NTRIPPort	Port sieciowego RTK
NTRIPHost	Adres IP lub nazwa domeny sieciowego RTK
SurveyingMode	Czy zdjęcie nadaje się do operacji mapowania: 0 – niezalecane, ponieważ nie można zagwarantować dokładności 1 – zalecane, ponieważ dokładność może być zagwarantowana

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

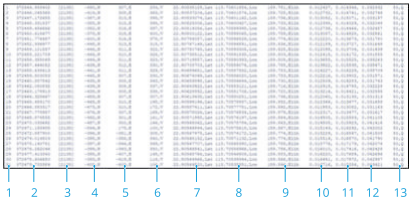
Pole	Opis pola
DewarpFlag	Czy parametry kamery zostały skorygowane (dewarp): 0 – nieskorygowane 1 – skorygowane
DewarpData	Parametry kamery do korekcji dystorsji (aby dane zostały wygenerowane, plik kalibracyjny musi zostać zaimportowany i skalibrowany w programie DJI Terra): Kolejność parametrów – fx, fy, cx, cy, k1, k2, p1, p2, k3 fx, fy – skalibrowana ogniskowa (jednostka: piksel) cx, cy – skalibrowane położenie środka optycznego (jednostka: piksel, początek układu: środek zdjęcia) k1, k2, p1, p2, k3 – parametry dystorsji radialnej i tangencjalnej
CalibratedFocalLength	Projektowa ogniskowa obiektywu, jednostka: piksele
CalibratedOpticalCenterX	Współrzędna X projektowego położenia środka optycznego, jednostka: piksele
CalibratedOpticalCenterY	Współrzędna Y projektowego położenia środka optycznego, jednostka: piksele
UTCAtExposure	Czas UTC naświetlenia kamery
ShutterType	Typ migawki
CameraSerialNumber	Numer seryjny (SN) kamery
DroneModel	Model drona
DroneSerialNumber	Numer seryjny drona
ProductName	Nazwa produktu
SensorTemperature	Temperatura matrycy
SensorFPS	Liczba klatek na sekundę matrycy
WhiteBalanceCCT	Skorelowana temperatura barwowa balansu bieli
LensPosition	Położenie obiektywu
LensInfinitePosition	Pozycja nieskończoności obiektywu

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Pole	Opis pola
LensTemperature	Temperatura obiektywu
LRFTargetDistance	Odległość w linii prostej do punktu docelowego dalmierza laserowego
LRFTargetLon	Długość geograficzna punktu docelowego dalmierza laserowego
LRFTargetLat	Szerokość geograficzna punktu docelowego dalmierza laserowego
LRFTargetAlt	Wysokość względna punktu docelowego dalmierza laserowego nad punktem startu
LRFTargetAbsAlt	Wysokość bezwzględna (elipsoidalna) punktu docelowego dalmierza laserowego

Plik dziennika zdjęć

Otwórz plik dziennika zdjęć z rozszerzeniem .MRK, aby wyświetlić poniższe dane.



1. Numer serii zdjęcia: numer serii pliku dziennika zdjęć zapisanego w tym folderze.

2. GPS TOW: czas wykonania zdjęcia wyrażony w formacie GPS TOW.

3. Tydzień GPS: czas wykonania zdjęcia wyrażony jako tydzień GPS.

4. Wartość kompensacji w kierunku północnym: jednostką jest mm, kierunek północny oznaczany jest wartością dodatnią.

5. Wartość kompensacji w kierunku wschodnim: jednostką jest mm, kierunek wschodni oznaczany jest wartością dodatnią.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

6. Wartość kompensacji w kierunku pionowym: jednostką jest mm, kierunek w dół oznaczany jest wartością dodatnią.

7. Długość geograficzna po kompensacji.

8. Szerokość geograficzna po kompensacji.

9. Wysokość elipsoidalna.

10. Odchylenie standardowe pozycjonowania w kierunku północnym.

11. Odchylenie standardowe pozycjonowania w kierunku wschodnim.

12. Odchylenie standardowe pozycjonowania w kierunku pionowym.

13. Stan pozycjonowania.

Plik obserwacji GNSS

Plik obserwacji GNSS z rozszerzeniem .rtk zawiera dane obserwacji satelitarnych odebrane przez moduł pozycjonowania podczas lotu. Dane są zapisywane w systemie kamery w formacie RTCM3.2 z częstotliwością 5 Hz.

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

8 Dodatek

8.1 Specyfikacja

Nazwa	Parametr	Wartość
Dron	Masa startowa ze śmigłami	2239 g *Standardowa masa obejmuje akumulator, śmigła i kartę microSD. Rzeczywista masa może się różnić zależnie od partii produkcyjnej, materiałów i czynników zewnętrznych.
	Maksymalna masa startowa	2639 g
	Wymiary po rozłożeniu	408 × 507 × 191 mm (dł. × szer. × wys.; z podwoziem i gimbalem) *Bez śmigieł
	Wymiary po złożeniu	335 × 155 × 203 mm (dł. × szer. × wys.; z podwoziem i gimbalem) *Bez śmigieł
	Maksymalny udźwig	400 g
	Rozmiar śmigieł	14,2 cala
	Rozstaw osi po przekątnej	572 mm
	Maksymalna prędkość wznoszenia	10 m/s
	Maksymalna prędkość wznoszenia z akcesoriami	10 m/s (Dotyczy głośnika DJI AS2 i reflektora DJI AL2.)
	Maksymalna prędkość opadania	8 m/s

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Dron	Maksymalna prędkość opadania z akcesoriami	8 m/s (Dotyczy głośnika DJI AS2 i reflektora DJI AL2.)
	Maksymalna prędkość pozioma	23 m/s do przodu, 19 m/s na boki, 20 m/s do tyłu *Tryb Sport. Pomiary wykonano w kontrolowanym tunelu aerodynamicznym w warunkach odpowiadających bezwietrznej pogodzie na poziomie morza.
	Maksymalna wysokość startu	7000 m
	Maksymalna wysokość pracy z akcesoriami	4500 m (Dotyczy głośnika DJI AS2 i reflektora DJI AL2.)
	Maksymalny czas lotu	59 min (Pomiar w tunelu aerodynamicznym w warunkach bezwietrznych na poziomie morza, przy prędkości około 9 m/s, bez dodatkowego obciążenia, do rozładowania akumulatora do 0%. Rzeczywisty wynik zależy od trybu lotu, akcesoriów i otoczenia. Należy zwracać uwagę na komunikaty aplikacji.)
	Maksymalny czas zawisu	54 min (Pomiar w warunkach bezwietrznych na poziomie morza, bez dodatkowego obciążenia, do rozładowania akumulatora do 0%. Wynik referencyjny zależny od warunków użytkowania.)
	Maksymalny dystans lotu	45 km (Pomiar w warunkach bezwietrznych na poziomie morza, przy prędkości około 15 m/s, bez dodatkowego obciążenia, do rozładowania akumulatora do 0%. Rzeczywisty zasięg może być inny.)
	Maksymalna odporność na wiatr	12 m/s (Podczas startu i lądowania.)

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Dron	Maksymalny kąt pochylenia	32°
	Temperatura pracy	Od -20°C do 50°C (Bez uwzględnienia promieniowania słonecznego.)
	Systemy GNSS	GPS, Galileo, BeiDou, GLONASS, QZSS
	Dokładność zawisu w pionie	±0,1 m (pozycjonowanie wizyjne), ±0,5 m (GNSS), ±0,1 m (RTK) *W warunkach bezwietrznych lub przy lekkim wietrze.
	Dokładność zawisu w poziomie	±0,3 m (pozycjonowanie wizyjne), ±0,5 m (GNSS), ±0,1 m (RTK) *W warunkach bezwietrznych lub przy lekkim wietrze.
	Dokładność RTK GNSS	1 cm + 1 ppm (poziomo), 1,5 cm + 1 ppm (pionowo) *Przy ustalonym rozwiązaniu RTK Fix.
	Porty	E-Port ×3 *Obsługa oficjalnych akcesoriów DJI oraz akcesoriów innych producentów.
	Model śmigieł	1460F
	Światło sygnalizacyjne	Wbudowane

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Dron	Klasa szczelności	IP55 (Producent przeprowadził testy w kontrolowanych warunkach laboratoryjnych. W przypadku ochrony przed wodą IPX5 użyto dyszy o średnicy wewnętrznej 6,3 mm, przepływu wody 12,5 l/min (±5%), ciśnienia około 30 kPa i odległości 2,5–3 m. Test trwał co najmniej minutę na każdy metr kwadratowy powierzchni, łącznie nie krócej niż 3 minuty, przy rozpylaniu wody ze wszystkich kierunków. Test odporności na pył IP5X przeprowadzono przez 8 godzin w zamkniętej komorze pyłowej, przy stężeniu 2 kg suchego, nieściernego pyłu na metr sześcienny. Pył przechodził przez sito o oczkach 75 µm i średnicy drutu 50 µm. Stopień ochrony nie jest trwały i może się zmniejszać w wyniku naturalnego zużycia.)
Kamera	Matryca szerokokątna	CMOS 1/0,98 cala, 50 MP
	Matryca średniego teleobiektywu	CMOS 1/1,28 cala, 50 MP
	Matryca teleobiektywu	CMOS 1/1,5 cala, 50 MP
	Pole widzenia obiektywu szerokokątnego	85,7° (Przekątne pole widzenia DFOV)
	Ekwiwalent ogniskowej obiektywu szerokokątnego	23,5 mm
	Przysłona obiektywu szerokokątnego	f/1.8

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Kamera	Zakres ostrości obiektywu szerokokątnego	Od 0,6 m do ∞
	Pole widzenia średniego teleobiektywu	DFOV: 35°
	Ekwiwalent ogniskowej średniego teleobiektywu	70 mm
	Przysłona średniego teleobiektywu	f/2.88
	Zakres ostrości średniego teleobiektywu	Od 3 m do ∞
	Pole widzenia teleobiektywu	DFOV: 9,7°
	Ekwiwalent ogniskowej teleobiektywu	252 mm
	Przysłona teleobiektywu	f/2.8
	Zakres ostrości teleobiektywu	Od 5 m do ∞
	Zakres ISO w trybie standardowym	100–25600
	Zakres ISO w trybie nocnym	100–1638400 (Wszystkie trzy kamery)
	Czas otwarcia migawki	Od 2 s do 1/8000 s
	Maksymalna rozdzielczość zdjęć	8192 × 6144 (Wszystkie trzy kamery)

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Kamera	Minimalny interwał zdjęć	0,5 s
	Tryb pojedynczego zdjęcia	12 MP / 50 MP (Wszystkie trzy kamery)
	Tryb zdjęć interwałowych	12 MP / 50 MP (Wszystkie trzy kamery)
	Dostępne interwały JPEG	0,5 / 0,7 / 1 / 2 / 3 / 5 / 7 / 10 / 15 / 20 / 30 / 60 s (Wszystkie trzy kamery)
	Inteligentne fotografowanie	12 MP (Wszystkie trzy kamery)
	Panorama	12 MP (zdjęcie źródłowe), 110 MP (obraz po połączeniu) *Dotyczy kamery szerokokątnej
	Kodek wideo	H.265
	Tryby Bitrate	CBR, VBR
	Rozdzielczość wideo 4K	3840 × 2160 przy 30 kl./s
	Rozdzielczość wideo FHD	1920 × 1080 przy 30 kl./s
	Maksymalny bitrate wideo	H.265: 40 Mb/s
	Obsługiwany system plików	exFAT
	Format zdjęć	JPEG, DNG (RAW)
	Format wideo	MP4, TS
	Zoom cyfrowy teleobiektywu	16× (Zoom hybrydowy do 176×)
Oświetlenie pomocnicze NIR	Pole widzenia oświetlenia podczerwonego	Od 5,2° do 6,6°

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Dalmierz laserowy	Zasięg pomiaru	3000 m (Częstotliwość 1 Hz, współczynnik odbicia 25%, widoczność 8 km.)
	Zasięg pomiaru pod kątem	1200 m (Nachylenie 1:10, częstotliwość 1 Hz, współczynnik odbicia 25%, widoczność 8 km.)
	Strefa martwa	1 m
	Dokładność pomiaru odległości	Od 1 do 3000 m (Dla częstotliwości 1–10 Hz i współczynnika odbicia 20–90%.)
	Błąd systematyczny przy odległości 1–12 m	Poniżej 0,1 m
	Błąd systematyczny przy odległości 12–100 m	Poniżej 0,3 m
	Błąd systematyczny przy odległości 100–3000 m	Poniżej 1 m
	Błąd losowy	Poniżej 0,1 m (1σ)
	Klasa bezpieczeństwa lasera	Klasa 1 (IEC 60825-1:2014), bezpieczny dla oczu
Kamera termowizyjna	Typ detektora	Niechłodzony tlenek wanadu (VOx) *Nie należy kierować obiektywu kamery termowizyjnej na silne źródła energii, takie jak słońce, lawa czy wiązka laserowa. Może to spowodować trwałe uszkodzenie matrycy.
	Rozdzielczość detektora	1280 × 1024
	Rozmiar piksela	8 µm

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Kamera termowizyjna	Częstotliwość odświeżania	30 Hz
	Pole widzenia	DFOV: 45°
	Ekwiwalent ogniskowej	53 mm
	Przysłona	f/0.85
	Zakres ostrości	Od 10 m do ∞
	Czułość termiczna NETD	≤50 mK przy f/1.0 (Temperatura otoczenia 25°C.)
	Metody pomiaru temperatury	Pomiar punktowy, pomiar obszarowy
	Zakres pomiaru temperatury w trybie wysokiego wzmocnienia	Od -20°C do 150°C
	Zakres pomiaru temperatury w trybie niskiego wzmocnienia	Od 0°C do 550°C
	Palety kolorystyczne	White Hot, Black Hot, Tint, Iron Red, Hot Iron, Arctic, Medical, Fulgurite, Rainbow 1, Rainbow 2
	Format zdjęć	JPEG (8-bit), R-JPEG (16-bit), DLT-664
	Rozdzielczość wideo standardowego	1280 × 1024 przy 30 kl./s
	Rozdzielczość wideo UHR	2560 × 2048 przy 30 kl./s (Przy włączonym trybie UHR Infrared Image.)
	Bitrate wideo standardowego	12 Mb/s (H.265, 1280 × 1024 przy 30 kl./s.)
	Bitrate wideo UHR	24 Mb/s (H.265, 2560 × 2048 przy 30 kl./s.)

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Kamera termowizyjna	Format wideo	MP4
	Rozdzielczość zdjęć standardowych	1280 × 1024
	Rozdzielczość zdjęć UHR	2560 × 2048
	Interwały zdjęć JPEG	0,5 / 0,7 / 1 / 2 / 3 / 5 / 7 / 10 / 15 / 20 / 30 / 60 s
	Zoom cyfrowy	32×
	Długość fali podczerwieni	8–14 µm
	Dokładność pomiaru temperatury w trybie wysokiego wzmocnienia	±2°C lub ±2% (Obowiązuje większa z wartości.)
	Dokładność pomiaru temperatury w trybie niskiego wzmocnienia	±5°C lub ±3% (Obowiązuje większa z wartości.)
Gimbal	Stabilizacja	3-osiowa (Pochylenie, przechylenie, obrót w poziomie.)
	Mechaniczny zakres pochylenia (Tilt)	Od -145° do 125°
	Mechaniczny zakres przechylenia (Roll)	Od -53° do 53°
	Mechaniczny zakres obrotu w poziomie (Pan)	Od -75° do 75°
	Programowy zakres pochylenia (Tilt)	Od -135° do 115°

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Gimbal	Programowy zakres przechylenia (Pan)	Od -48° do 48°
	Programowy zakres obrotu w poziomie(Roll)	Od -60° do 60°
	Sterowany zakres pochylenia (Tilt)	Od -90° do 90°
	Sterowany obrót w poziomie (Pan)	Niedostępny z aparatury sterującej Sterowanie możliwe przez MSDK
	Maksymalna prędkość sterowania pochyleniem	100°/s
	Zakres drgań kątowych	±0,007°
	Temperatura pracy	Od -20°C do 50°C (Bez promieniowania słonecznego)
System wykrywania przeszkód	System wykrywania przeszkód	6-kierunkowy system kamer typu rybie oko (4 kamery skierowane w górę i 2 w dół.)
	Dodatkowe czujniki	Obrotowy LiDAR, trójkierunkowy radar mmWave, dolny czujnik podczerwieni ToF (Radar mmWave działa w kierunku przednim, górnym i dolnym.)
	Przedni system wizyjny – zakres pomiaru	0,15–12 m (System dwuobiektywowy.)
	Przedni system wizyjny – zakres wykrywania	0,15–200 m

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

System wykrywania przeszkód	Przedni system wizyjny – pole widzenia	90° poziomo, 130° pionowo
	Przedni LiDAR – zasięg omijania przeszkód	0,5–32 m
	Przedni LiDAR – pole widzenia	90° poziomo, 59° pionowo
	Przedni radar mmWave – zasięg wykrywania małych przeszkód	40 m (Dla czarnego przewodu w izolacji o średnicy 10 mm.)
	Przedni radar mmWave – pole widzenia	90° poziomo, 90° pionowo
	Maksymalna prędkość skutecznego omijania przeszkód z przodu	21 m/s
	Tylny system wizyjny – zakres pomiaru	0,15–12 m (System dwuobiektywowy.)
	Tylny system wizyjny – zakres wykrywania	0,15–200 m
	Tylny system wizyjny – pole widzenia	90° poziomo, 126° pionowo
	Tylny LiDAR – zasięg omijania przeszkód	0,5–32 m
	Tylny LiDAR – pole widzenia	90° poziomo, 59° pionowo
	Maksymalna prędkość skutecznego omijania przeszkód z tyłu	21 m/s

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

System wykrywania przeszkód	Boczny system wizyjny – zakres pomiaru	0,18–8 m (System dwuobiektywowy.)
	Boczny system wizyjny – zakres wykrywania	0,18–200 m
	Boczny system wizyjny – pole widzenia	90° poziomo, 90° pionowo
	Boczny LiDAR – zasięg omijania przeszkód	0,5–32 m
	Boczny LiDAR – pole widzenia	90° poziomo, 59° pionowo
	Maksymalna prędkość skutecznego omijania przeszkód z boków	21 m/s
	Górny radar mmWave – zasięg wykrywania małych przeszkód	20 m (Dla czarnego przewodu w izolacji o średnicy 10 mm.)
	Górny radar mmWave – pole widzenia	90° przód/tył, 90° lewo/prawo
	Maksymalna prędkość skutecznego omijania przeszkód nad dronem	10 m/s
	Dolny system wizyjny – zakres pomiaru	0,13–8 m (System dwuobiektywowy.)
	Dolny system wizyjny – zakres wykrywania	0,25–200 m

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

System wykrywania przeszkód	Dolny system wizyjny – pole widzenia	150° przód/tył, 150° lewo/prawo
	Dolny radar mmWave – zasięg wykrywania małych przeszkód	20 m (Dla czarnego przewodu w izolacji o średnicy 10 mm.)
	Dolny radar mmWave – pole widzenia	90° przód/tył, 90° lewo/prawo
	Maksymalna prędkość skutecznego omijania przeszkód pod dronem	8 m/s
	Warunki pracy przednich, tylnych, bocznych i górnych czujników wizyjnych	Powierzchnie o wyraźnej teksturze i odpowiednie oświetlenie
	Warunki pracy dolnych czujników wizyjnych	Powierzchnie o wyraźnej teksturze, rozproszonym odbiciu światła i współczynniku odbicia powyżej 20% (Przykładowe obiekty: ściany, drzewa, ludzie. Wystarczające oświetlenie oznacza natężenie światła nie niższe niż w nocnej scenerii miejskiej.)
Obrotowy LiDAR	Standardowy zasięg pomiaru	110 m (Współczynnik odbicia 10%, natężenie oświetlenia 100 000 lx.)
	Zasięg wykrywania przewodu o średnicy 21,6 mm	32 m (Przy natężeniu oświetlenia 35 000 lx, dla stalowo-aluminiowego przewodu wielodrutowego i względnym kącie przechylenia drona do 30° w lewo lub w prawo.)

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Obrotowy LiDAR	Zasięg wykrywania przewodu o średnicy 11 mm	19 m (Przy natężeniu oświetlenia 35 000 lx, dla zanieczyszczonego przewodu izolowanego i względnym kącie przechylenia drona do 30° w lewo lub w prawo.)
	Pole widzenia	360° poziomo, 59° pionowo
	Częstotliwość pomiarów	250 000–460 000 punktów/s
	Długość fali lasera	940 nm
	Klasa bezpieczeństwa lasera	Klasa 1 (IEC 60825-1:2014), bezpieczny dla oczu
Radar mmWave	Zasięg wykrywania małych przeszkód w górę i w dół	20 m (Czarny przewód w izolacji o średnicy 10 mm.)
	Pole widzenia radaru górnego i dolnego	90° poziomo, 90° pionowo
	Zasięg wykrywania małych przeszkód z przodu	40 m Czarny przewód w izolacji o średnicy 10 mm.
	Pole widzenia radaru przedniego	90° poziomo, 90° pionowo *Funkcja radaru mmWave może być niedostępna lub podlegać ograniczeniom w niektórych państwach i regionach. Należy uwzględnić lokalne przepisy.
Transmisja obrazu	System transmisji obrazu	DJI O4 Enterprise Enhanced
	Jakość podglądu na żywo	3 kanały 1080p przy 30 kl./s (Na aparaturze sterującej.)

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Transmisja obrazu	Częstotliwości pracy	902–928 MHz, 1,430–1,444 GHz, 2,400–2,4835 GHz, 5,725–5,850 GHz, 5,150–5,250 GHz (Dostępność pasm zależy od kraju i regionu oraz obowiązujących przepisów.)
	Moc nadajnika 902–928 MHz (EIRP)	<30 dBm (IC), <16 dBm (MIC)
	Moc nadajnika 1,430–1,444 GHz (EIRP)	<35 dBm (SRRC)
	Moc nadajnika 2,400–2,4835 GHz (EIRP)	<33 dBm (IC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC)
	Moc nadajnika 5,150–5,250 GHz (EIRP)	<23 dBm (IC/CE)
	Moc nadajnika 5,725–5,850 GHz (EIRP)	<33 dBm (IC), <14 dBm (CE), <30 dBm (SRRC)
	Maksymalny zasięg transmisji bez przeszkód i zakłóceń	40 km (IC), 20 km (CE/SRRC/MIC) *Pomiar w środowisku bez przeszkód i zakłóceń. Wartości dotyczą maksymalnego zasięgu komunikacji podczas lotu w jedną stronę, bez powrotu. Należy uwzględniać komunikaty RTH w aplikacji DJI Pilot 2.
	Zasięg przy silnych zakłóceniach	Około 1,5–6 km (IC), 0,7–3 km (CE) *Gęsta zabudowa, obszary mieszkalne itp.
	Zasięg przy średnich zakłóceniach	Około 6–15 km (IC), 3–7 km (CE) *Przedmieścia, parki miejskie itp.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Transmisja obrazu	Zasięg przy słabych zakłóceniach	Około 15–40 km (IC), 7–20 km (CE) *Otwarte przestrzenie, tereny oddalone od zabudowy itp.
	Maksymalna szybkość pobierania	Tryb Standardowy: 20 MB/s (Pliki multimedialne i dzienniki lotu z drona) Podczas odtwarzania: <12 Mb/s Pojedynczy bitrate: <12 Mb/s *Podane zasięgi transmisji przy zakłóceniach ustalono podczas testów w otwartych środowiskach o typowym natężeniu zakłóceń. Wartości mają charakter orientacyjny i nie gwarantują rzeczywistego dystansu lotu.
	Opóźnienie transmisji	130 ms (pomiar w niewielkiej odległości, bez zakłóceń, podczas nagrywania kamerą z powiększeniem 1×. Wynik zależy od warunków otoczenia i urządzenia mobilnego)
	Anteny SDR	6 (2 z polaryzacją pionową i 4 z polaryzacją poziomą)
	Anteny Sub2G	2 (polaryzacja pionowa)
	Anteny 4G	4
	Antena Wi-Fi	1 (polaryzacja pionowa)
	Tryb pracy anten	2T4R
	Moduły komórkowe	2 wbudowane moduły DJI Cellular Dongle 2 (obsługa dwóch kart SIM: jednej eSIM i jednej fizycznej nano-SIM)

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Karta pamięci	Obsługiwane klasy kart	U3 / Class 10 / V30 lub wyższa (można również korzystać z kart wskazanych na liście rekomendowanej przez DJI)
	Zalecana karta 64 GB	Lexar Professional SILVER PLUS 64 GB U3 A2 V30 microSDXC
	Zalecana karta 128 GB	Lexar Professional SILVER PLUS 128 GB U3 A2 V30 microSDXC
	Zalecana karta 256 GB	Lexar Professional SILVER PLUS 256 GB U3 A2 V30 microSDXC
	Zalecana karta 512 GB	Lexar Professional SILVER PLUS 512 GB U3 A2 V30 microSDXC
Akumulator	Pojemność	10 073 mAh
	Napięcie nominalne	21,36 V
	Maksymalne napięcie ładowania	25,8 V
	Typ ogniw	Li-ion 6S
	Energia znamionowa	215,2 Wh
	Masa	768 g
	Temperatura ładowania	Od 5°C do 40°C
	Szybkość rozładowania	4C
	Maksymalna szybkość ładowania	1,8C

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Akumulator	Ładowanie w niskiej temperaturze	Obsługa samoczynnego podgrzewania podczas ładowania
	Liczba cykli	200
Zasilacz 515 W	Wejście	100–240 V AC, 47–63 Hz, maks. 7 A
	Wyjście	14,9–26,4 V, maks. 22 A
	Maksymalna moc wyjściowa	515 W
	Moc znamionowa	515 W
Hub ładowania	Wejście	14,9–26,4 V, maks. 22 A
	Wyjście portu akumulatora	15–25,8 V
	Wyjście portu USB-C	5 / 9 / 12 / 15 / 20 / 28 V
	Moc znamionowa	515 W
	Sposób ładowania	Sekwencyjne ładowanie 3 akumulatorów
	Tryb standardowy	100% SOC
	Tryb czuwania	95% SOC
	Kompatybilny akumulator	DJI Matrice 5 Series Battery
	Temperatura ładowania	Od 5°C do 40°C
Aparatura sterująca DJI RC Plus 3 Enterprise	Model	TKPL 3
	Rozdzielczość ekranu	1920 × 1440

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Aparatura sterująca DJI RC Plus 3 Enterprise	Przekątna ekranu	7,44 cala
	Częstotliwość odświeżania	60 Hz
	Jasność ekranu	2000 nitów
	Sterowanie dotykowe	10-punktowy multidotyk
	Wbudowany akumulator	6933 mAh (99,01 Wh)
	Wymiary	225 × 156 × 85 mm (dł. × szer. × wys.; pomiar ze złożonym panelem anten)
	Anteny	4T4R (wbudowany układ inteligentnych anten o wysokim wzmocnieniu)
	Częstotliwości transmisji wideo	902–928 MHz, 2,400–2,4835 GHz, 5,150–5,250 GHz, 5,725–5,850 GHz (dostępność częstotliwości zależy od kraju i regionu)
	Standardy Wi-Fi	Wi-Fi Direct, Wireless Display, IEEE 802.11a/b/g/n/ac/ax (obsługa 2×2 MIMO)
	Pasma Wi-Fi	2,400–2,4835 GHz, 5,150–5,250 GHz, 5,725–5,850 GHz (w niektórych krajach pasma 5,2 GHz i 5,8 GHz są zabronione. Pasmo 5,2 GHz może być ograniczone do użytku wewnętrznego)
	Wersja Bluetooth	5.4
	Częstotliwość Bluetooth	2,400–2,4835 GHz
	Moc nadajnika Bluetooth (EIRP)	<10 dBm

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Aparatura sterująca DJI RC Plus 3 Enterprise	Systemy GNSS	GPS, Galileo, BeiDou, GLONASS
	Mikrofon	Układ mikrofonów
	Wyjście wideo	HDMI 1.4
	Masa	1240 g
	System operacyjny	Android 16
	Interfejsy	HDMI 1.4, SD 3.0, gniazdo nano-SIM, USB-C, E-Port
	Klasa szczelności	IP54 (stopień ochrony może się zmniejszać wskutek naturalnego zużycia produktu)
Reflektor DJI AL2	Masa	175 g
	Wymiary po rozłożeniu	200 × 78 × 58 mm (dł. × szer. × wys.)
	Wymiary po złożeniu	104 × 82 × 58 mm (dł. × szer. × wys.)
	Maksymalna moc	60 W
	Maksymalne natężenie oświetlenia rozproszonego	2,5 ±0,3 lx przy 100 m (pomiar laboratoryjny przy temperaturze 25°C, z reflektorem zamontowanym osobno na dronie)
	Maksymalne natężenie oświetlenia skupionego	10,0 ±0,5 lx przy 100 m (pomiar laboratoryjny przy temperaturze 25°C, z reflektorem zamontowanym osobno na dronie)
	Efektywny kąt oświetlenia rozproszonego	24,5° (przy względnym natężeniu oświetlenia 10%)

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Reflektor DJI AL2	Efektywny kąt oświetlenia skupionego	14,5° (przy względnym natężeniu oświetlenia 10%)
	Efektywna powierzchnia oświetlenia rozproszonego	1500 m² przy 100 m (przy względnym natężeniu oświetlenia 10%)
	Efektywna powierzchnia oświetlenia skupionego	500 m² przy 100 m (przy względnym natężeniu oświetlenia 10%)
	Tryby pracy	Światło ciągłe, stroboskop
	Mechaniczny zakres pochylenia gimbala	Od -170° do 120°
	Sterowany zakres pochylenia gimbala	Od -90° do 90°
	Temperatura pracy	Od -20°C do 50°C

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Reflektor DJI AL2	Klasa szczelności	IP55 (należy przestrzegać wymagań określonych w instrukcjach dotyczących stopnia ochrony IP55. Produkt ten został przetestowany w kontrolowanych warunkach laboratoryjnych i uzyskał stopień ochrony IP55. Warunki testu wodoodporności IPX5: (1) średnica wewnętrzna dyszy 6,3 mm; (2) natężenie przepływu wody 12,5 l/min (±5%); (3) ciśnienie wody około 30 kPa; (4) odległość od dyszy do produktu: od 2,5 do 3 m; (5) czas trwania testu co najmniej 1 minuta na metr kwadratowy powierzchni, przy całkowitym czasie trwania wynoszącym co najmniej 3 minuty; (6) woda rozpylana na obudowę ze wszystkich kierunków. Warunki testu odporności na pył IP5X: (1) jako medium testowe stosowany jest suchy, nieścierny drobny pył; (2) drobność wystarczająca do przejścia przez płaskie sito o kwadratowych oczkach o średnicy 75 μm i średnicy drutu 50 μm; (3) stężenie pyłu wynoszące 2 kg na metr sześcienny objętości komory testowej; (4) czas trwania testu wynoszący 8 godzin; (5) test przeprowadzony w szczelnej komorze pyłowej. Stopień ochrony IP nie jest trwały i może ulec obniżeniu w wyniku normalnego zużycia)
Głośnik DJI AS2	Masa	194 g
	Wymiary	96 × 70 × 66 mm (dł. × szer. × wys.)
	Maksymalna moc	35 W

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Głośnik DJI AS2	Maksymalny poziom głośności	120 dB przy 1 m (pomiar laboratoryjny przy temperaturze 25°C. Rzeczywista wydajność może się różnić zależnie od wersji oprogramowania, źródła dźwięku, otoczenia i warunków użytkowania)
	Efektywny zasięg nadawania	400 m (pomiar laboratoryjny przy temperaturze 25°C. Rzeczywista wydajność zależy od wersji oprogramowania, źródła dźwięku, otoczenia i warunków użytkowania)
	Tryby nadawania	Transmisja na żywo z tłumieniem echa, odtwarzanie nagrań, import plików multimedialnych, zamiana tekstu na mowę (import plików multimedialnych obsługuje jednoczesne przesyłanie i odtwarzanie)
	Temperatura pracy	Od -20°C do 50°C

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Głośnik DJI AS2	Klasa szczelności	IP55 (należy przestrzegać wymagań określonych w instrukcjach dotyczących stopnia ochrony IP55. Produkt ten został przetestowany w kontrolowanych warunkach laboratoryjnych i uzyskał stopień ochrony IP55. Warunki testu wodoodporności IPX5: (1) średnica wewnętrzna dyszy 6,3 mm; (2) natężenie przepływu wody 12,5 l/min (±5%); (3) ciśnienie wody około 30 kPa; (4) odległość od dyszy do produktu: od 2,5 do 3 m; (5) czas trwania testu co najmniej 1 minuta na metr kwadratowy powierzchni, przy całkowitym czasie trwania wynoszącym co najmniej 3 minuty; (6) woda rozpylana na obudowę ze wszystkich kierunków. Warunki testu odporności na pył IP5X: (1) jako medium testowe stosowany jest suchy, nieścierny drobny pył; (2) drobność wystarczająca do przejścia przez płaskie sito o kwadratowych oczkach o średnicy 75 µm i średnicy drutu 50 µm; (3) stężenie pyłu wynoszące 2 kg na metr sześcienny objętości komory testowej; (4) czas trwania testu wynoszący 8 godzin; (5) test przeprowadzony w szczelnej komorze pyłowej. Stopień ochrony IP nie jest trwały i może ulec obniżeniu w wyniku normalnego zużycia.)
	Kolory światła stroboskopowego	Czerwony, niebieski, zielony, biały, żółty

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Dane bateryjne:

Typ: Li-ion 6S
Waga netto: 768 g
Pojemność: 10 073 mAh
Przekroczono dopuszczalną zawartość kadmu (0,002%) lub ołowiu (0,004%): Nie

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

8.2 Aktualizacja oprogramowania sprzętowego

Korzystanie z aplikacji DJI Pilot 2

Aktualizacja oprogramowania sprzętowego drona i aparatury sterującej

1. Włącz drona i aparaturę sterującą. Upewnij się, że dron jest połączony z aparaturą sterującą, a aparatura sterująca jest połączona z internetem.

2. Uruchom aplikację DJI Pilot 2. Jeśli dostępne jest nowe oprogramowanie sprzętowe, na ekranie głównym pojawi się monit. Stuknij, aby przejść do widoku aktualizacji oprogramowania sprzętowego (Firmware Update).

3. Stuknij Update All – aplikacja DJI Pilot 2 pobierze oprogramowanie sprzętowe i zaktualizuje drona oraz aparaturę sterującą.

4. Po zakończeniu aktualizacji oprogramowania sprzętowego dron i aparatura sterująca uruchomią się ponownie automatycznie.

⚠ • Urządzenia zamontowane na dronie zostaną zaktualizowane do najnowszej wersji oprogramowania sprzętowego.

Aktualizacja oprogramowania sprzętowego offline

Pakiet oprogramowania sprzętowego do aktualizacji offline można pobrać z oficjalnej strony internetowej DJI na zewnętrzne urządzenie pamięci masowej, takie jak karta microSD lub pamięć USB. Uruchom aplikację DJI Pilot 2, stuknij HMS, a następnie **Firmware Update > Offline Update**, wybierz z zewnętrznego urządzenia pamięci masowej pakiet oprogramowania sprzętowego aparatury sterującej, drona lub ładunku i stuknij **Update All**, aby przeprowadzić aktualizację.

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Korzystanie z DJI Assistant 2

Aktualizacja oprogramowania sprzętowego drona i aparatury sterującej

1. Podłącz drona lub aparaturę sterującą do komputera osobno, ponieważ DJI Assistant 2 nie obsługuje aktualizacji wielu urządzeń DJI w tym samym czasie.

2. Upewnij się, że komputer jest połączony z internetem, a urządzenie DJI jest włączone.

3. Uruchom aplikację DJI Assistant 2 i zaloguj się przy użyciu konta DJI.

4. Kliknij **aktualizację oprogramowania sprzętowego (Firmware Update)** po lewej stronie głównego interfejsu.

5. Wybierz wersję oprogramowania sprzętowego i kliknij, aby przeprowadzić aktualizację. Oprogramowanie sprzętowe zostanie pobrane i zaktualizowane automatycznie.

6. Gdy pojawi się komunikat „Update successful", aktualizacja jest zakończona, a urządzenie DJI uruchomi się ponownie automatycznie.

Uwagi

⚠
- Przed aktualizacją oprogramowania sprzętowego upewnij się, że dron i aparatura sterująca są w pełni naładowane.
- NIE WOLNO zdejmować akcesoriów ani wyłączać urządzeń podczas procesu aktualizacji.
- Oprogramowanie sprzętowe akumulatora jest częścią oprogramowania sprzętowego drona. Pamiętaj o zaktualizowaniu wszystkich akumulatorów.
- Podczas procesu aktualizacji gimbal może przestać działać, wskaźniki stanu drona migają, a dron uruchamia się ponownie. Poczekaj cierpliwie na zakończenie aktualizacji - to standardowa procedura.
- Podczas aktualizacji oprogramowania sprzętowego, kalibracji systemu lub konfiguracji parametrów dron musi znajdować się z dala od ludzi i zwierząt.
- Dla bezpieczeństwa należy upewnić się, że używana jest najnowsza wersja oprogramowania sprzętowego.
- Po zakończeniu aktualizacji oprogramowania sprzę-

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

towego aparatura sterująca i dron mogą zostać rozłączone. W razie potrzeby połącz urządzenia ponownie.

• Przed aktualizacją uważnie przeczytaj *informacje o wersji (Release Notes)*, aby zapoznać się ze szczegółami aktualizacji i środkami ostrożności.

Informacje o aktualizacji oprogramowania sprzętowego znajdziesz w informacjach o wersji pod poniższym linkiem:

https://www.dji.com/downloads/products/matrice-5t/#doc

8.3 Dane lotu

Dane lotu są automatycznie zapisywane w pamięci wewnętrznej drona. Możesz podłączyć drona do komputera przez port USB i wyeksportować te dane za pomocą DJI Assistant 2 lub aplikacji DJI Pilot 2.

8.4 Kalibracja kompasu

Kompas należy kalibrować tylko wtedy, gdy wyświetli się monit w aplikacji DJI Pilot 2 lub zasygnalizują to wskaźniki stanu drona. Podczas kalibracji kompasu należy przestrzegać następujących zasad.

- NIE kalibruj kompasu w miejscach o silnych zakłóceniach magnetycznych, np. w pobliżu magnesów, na parkingach lub placach budowy z podziemnymi konstrukcjami żelbetowymi.
- Podczas kalibracji NIE noś przy sobie materiałów ferromagnetycznych, takich jak telefony komórkowe.
- Jeśli po zakończeniu kalibracji kompas jest narażony na silne zakłócenia, aplikacja DJI Pilot 2 wyświetli monit. Postępuj zgodnie z wyświetlanymi instrukcjami, aby rozwiązać problem z kompasem.

8.5 Korzystanie z ulepszonej transmisji

Funkcja Enhanced Transmission (ulepszona transmisja) łączy technologię transmisji obrazu OcuSync z łącznością 4G. Jeśli transmisja OcuSync zostanie zakłócona przez przeszkody lub interferencje albo dron znajdzie się w dużej odległości, połączenie 4G umożliwi utrzymanie kontroli nad urządzeniem.

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Wymagania instalacyjne są następujące:

•Dron ma dwa wbudowane klucze sprzętowe i wymaga zainstalowania karty nano-SIM.

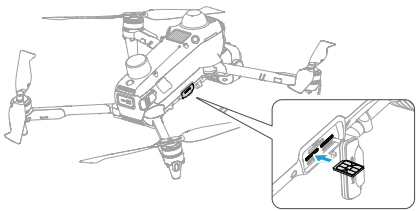
• Aparatura sterująca ma wbudowany klucz sprzętowy i wymaga zainstalowania karty nano-SIM. Aparatura sterująca obsługuje również transmisję danych przez połączenie Wi-Fi.

- Kartę nano-SIM należy zakupić osobno.
- W przypadku korzystania z dwóch kart nano-SIM zaleca się wybór różnych operatorów, aby uzyskać lepszą wydajność transmisji.

- Funkcja Enhanced Transmission zużywa dane komórkowe. Jeśli transmisja całkowicie przełączy się na sieć 4G, 30-minutowy lot zużywa około 1 GB danych zarówno w dronie, jak i w aparaturze sterującej. Wartość ta służy wyłącznie jako odniesienie; należy kierować się rzeczywistym zużyciem danych.
- Funkcja Funkcja Enhanced Transmission jest obsługiwana tylko w niektórych krajach i regionach. Należy przestrzegać lokalnych przepisów i regulacji oraz odpowiednich warunków korzystania z usługi.

Wkładanie karty nano-SIM

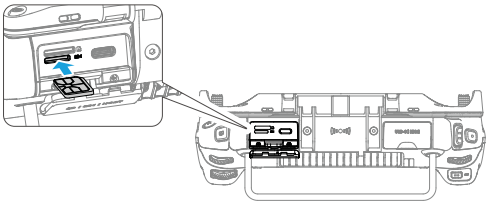
1. Dron



Dron obsługuje instalację dwóch kart nano-SIM. Jakość sygnału w obu gniazdach może się różnić w zależności od środowiska pracy. Jeśli zainstalowano tylko jedną kartę nano-SIM, zaleca się użycie gniazda o silniejszym sygnale, zależnie od rzeczywistych warunków sieciowych.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

2. Aparatura sterująca



3. Sprawdź ikonę w prawym górnym rogu pulpitu systemu. Jeśli pojawi się logo 4G, oznacza to, że ulepszona transmisja jest dostępna.

⚠ • Po włożeniu karty SIM szczelnie zamknij ochronną gumową zaślepkę gniazda karty.

• Zaleca się zakup karty nano-SIM obsługującej sieć 4G z oficjalnych kanałów lokalnego operatora sieci komórkowej.

• NIE NALEŻY używać karty SIM IoT, w przeciwnym razie jakość transmisji wideo ulegnie znacznemu pogorszeniu.

• NIE NALEŻY używać karty SIM dostarczonej przez wirtualnego operatora sieci komórkowej, w przeciwnym razie połączenie z internetem może się nie udać.

• NIE NALEŻY samodzielnie przycinać karty SIM, w przeciwnym razie może ona ulec uszkodzeniu, a szorstkie krawędzie i narożniki mogą uniemożliwić jej prawidłowe włożenie lub wyjęcie.

• Jeśli na karcie SIM ustawiono hasło (kod PIN), włóż kartę SIM do smartfona i wyłącz ustawienie kodu PIN, w przeciwnym razie połączenie z internetem nie będzie możliwe.

• Aby wyjąć kartę nano-SIM, otwórz gumową zaślepkę i naciśnij kartę, aby częściowo ją wysunąć.

Korzystanie z ulepszonej transmisji

Po połączeniu drona i aparatury sterującej przez sieć 4G ulepszoną transmisję można włączyć w aplikacji.

• Przejdź do widoku kamery, a następnie stuknij ikonę sygnału transmisji wideo, aby włączyć lub wyłączyć ulepszoną transmisję w wyświetlonym oknie.

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

• Przejdź do widoku kamery, stuknij > **HD** i włącz lub wyłącz Enhanced Transmission.

⚠ • Po włączeniu ulepszonej transmisji należy zwracać szczególną uwagę na siłę sygnału transmisji wideo. Lataj ostrożnie. Stuknij ikonę sygnału transmisji wideo, aby w wyświetlonym oknie sprawdzić bieżącą siłę sygnału transmisji wideo OcuSync i transmisji wideo 4G.

Strategia bezpieczeństwa

Ze względów bezpieczeństwa lotu ulepszoną transmisję można włączyć tylko wtedy, gdy działa transmisja wideo OcuSync. Jeśli łącze OcuSync zostanie rozłączone podczas lotu, nie jest możliwe wyłączenie ulepszonej transmisji.

Jeśli transmisja odbywa się wyłącznie przez sieć 4G, ponowne uruchomienie aparatury sterującej lub aplikacji DJI Pilot 2 spowoduje uruchomienie procedury awaryjnego powrotu do punktu startu (Failsafe RTH). Transmisji wideo 4G nie można przywrócić, dopóki łącze OcuSync nie zostanie ponownie nawiązane.

W sytuacji, gdy transmisja odbywa się wyłącznie przez 4G, po wylądowaniu drona rozpocznie się odliczanie do startu. Jeśli dron nie wystartuje przed upływem odliczania, start nie będzie możliwy do czasu przywrócenia łącza OcuSync.

Uwagi dotyczące korzystania z aparatury sterującej

W przypadku korzystania z sieci 4G przez połączenie aparatury sterującej z hotspotem Wi-Fi urządzenia mobilnego ustaw w urządzeniu mobilnym pasmo hotspotu 2,4 GHz i tryb sieci 4G, aby uzyskać lepszą jakość transmisji wideo. Podczas lotu unikaj odbierania połączeń telefonicznych na smartfonie udostępniającym hotspot oraz łączenia wielu urządzeń z tym samym hotspotem.

Wymagania dotyczące sieci 4G

Szybkość transmisji w sieci 4G zależy od siły sygnału 4G drona i aparatury sterującej w bieżącym położeniu oraz od poziomu przeciążenia sieci odpowiedniej stacji bazowej. Rzeczywista jakość transmisji jest ściśle związana z warunkami lokalnej sieci 4G. Warunki sygnału sieci 4G

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

obejmują zarówno stronę drona, jak i aparatury sterującej, przy różnych szybkościach. Jeśli sygnał sieci po stronie drona lub aparatury sterującej jest słaby, niedostępny lub sieć jest przeciążona, jakość transmisji 4G może się pogorszyć, co może prowadzić do zawieszania się transmisji wideo, opóźnionej reakcji na polecenia sterowania, utraty transmisji wideo lub utraty kontroli.

W związku z tym podczas korzystania z ulepszonej transmisji:

1. Korzystaj z aparatury sterującej i drona w miejscach, w których sygnał 4G jest najsilniejszy, aby uzyskać lepszą jakość transmisji.

2. Po rozłączeniu sygnału OcuSync, gdy dron jest w pełni zależny od sygnału 4G, transmisja wideo może się opóźniać i zacinać. Lataj ostrożnie.

3. Gdy sygnał OcuSync jest słaby lub rozłączony, utrzymuj odpowiednią wysokość lotu. Na otwartych przestrzeniach staraj się latać poniżej 120 metrów, aby uzyskać lepszy sygnał 4G.

4. W przypadku lotów w mieście z wysokimi budynkami ustaw odpowiednią wysokość RTH (wyższą niż najwyższy budynek).

5. Gdy aplikacja wskaże, że sygnał 4G jest słaby, lataj ostrożnie.

8.6 Reflektor DJI AL2 SpotLight i głośnik DJI AS2 Speaker

Reflektor DJI AL2 SpotLight i głośnik DJI AS2 Speaker można zamontować na dronie osobno lub używać ich razem.

Przed pierwszym użyciem kliknij poniższy link lub zeskanuj kod QR, aby obejrzeć film instruktażowy.

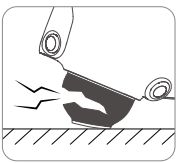
https://enterprise.dji.com/matrice-5t/video

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

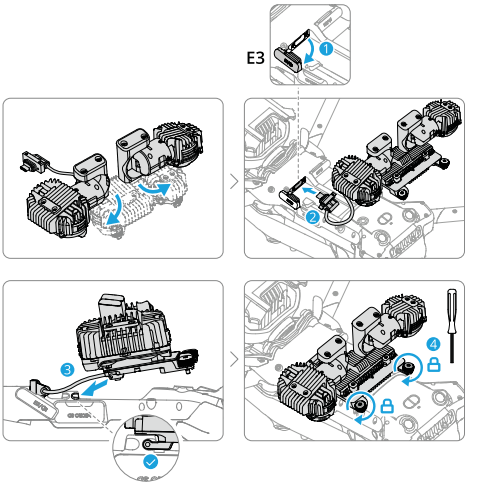
Instalacja

⚠ • Przed montażem lub demontażem dron musi być wyłączony.

• Przed odwróceniem drona do góry nogami zaleca się założenie osłony gimbala. Podczas pracy obchodź się ostrożnie z LiDAR-em, aby go chronić, i unikaj uderzeń lub nadmiernego nacisku.

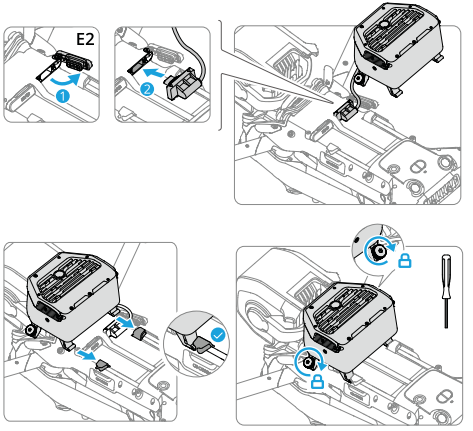


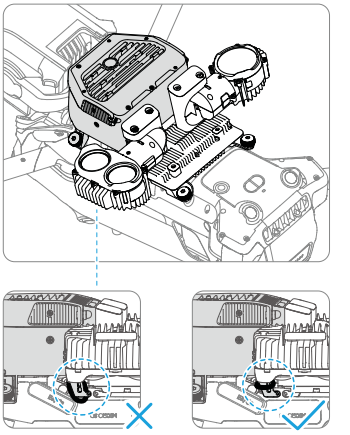
Montaż reflektora DJI AL2 SpotLight



 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Montaż głośnika DJI AS2 Speaker





Użycie łączne

W przypadku montażu zarówno reflektora, jak i głośnika najpierw zamontuj reflektor, a następnie głośnik. Podczas montażu NIE przyciskaj przewodów.

⚠
- Dokładnie dokręć śruby, aby zapewnić stabilne mocowanie. Upewnij się, że wtyczka jest całkowicie wsunięta do gniazda. Unikaj silnego pociągania za przewód, ponieważ może to naruszyć szczelność połączenia lub spowodować uszkodzenie urządzenia.
- Po zamontowaniu głośnika skalibruj kompas drona. W aplikacji DJI Pilot 2 przejdź do widoku kamery

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

i stuknij komunikat ostrzegawczy, aby przeprowadzić kalibrację kompasu (Compass Calibration). NIE WOLNO dotykać głośnika podczas kalibracji.

• Zamontowanie reflektora lub głośnika wpływa na działanie systemu wizyjnego i czas lotu drona. Gdy reflektor jest włączony, omijanie przeszkód w niektórych kierunkach zostanie automatycznie wyłączone, ponieważ światło zakłóca działanie czujników wizyjnych.

• Drona z zamontowanym głośnikiem i reflektorem można przechowywać bezpośrednio w walizce transportowej. Jeśli akcesoria nie będą używane przez dłuższy czas, zdejmij je z drona i przechowuj w walizce. Po zdjęciu akcesoriów szczelnie zamknij gumową zaślepkę na dronie, aby zapobiec przedostawaniu się wody.

Aktywacja

Nowe akcesoria muszą zostać aktywowane za pomocą aplikacji DJI Pilot 2. Upewnij się, że akcesorium jest zamontowane na dronie, a następnie włącz drona i aparaturę sterującą i postępuj zgodnie z instrukcjami wyświetlanymi w aplikacji DJI Pilot 2. Podczas aktywacji upewnij się, że połączenie sieciowe jest stabilne.

• Przed aktywacją upewnij się, że oprogramowanie sprzętowe drona jest aktualne. Jeśli funkcje związane z akcesorium nie są wyświetlane w aplikacji DJI Pilot 2 lub pojawia się monit o aktualizację oprogramowania sprzętowego, przed aktywacją akcesorium zaktualizuj oprogramowanie sprzętowe drona.

Użytkowanie

1. Włącz aparaturę sterującą i drona, a następnie uruchom aplikację DJI Pilot 2.

2. Jeśli akcesorium jest zamontowane na dronie, jego oprogramowanie sprzętowe zostanie zaktualizowane razem z oprogramowaniem sprzętowym drona. Jeśli w aplikacji DJI Pilot 2 pojawi się monit, przeprowadź aktualizację oprogramowania sprzętowego. Szczegółowe informacje znajdziesz w sekcji „Aktualizacja oprogramowania sprzętowego drona i aparatury sterującej”.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

3. Przejdź do widoku kamery i stuknij ikonę akcesorium > , aby korzystać z jego funkcji.

4. Stuknij > > **Customize RC Buttons**, aby ustawić skróty przycisków umożliwiające szybkiekorzystanie z funkcji akcesoriów.

- Podczas korzystania z reflektora na dużych wysokościach zaleca się włączenie funkcji elektronicznego usuwania zamglenia (Electronic Dehazing), aby uzyskać lepszą jakość obrazu.
- Zaleca się odpowiednie zmniejszenie jasności reflektora i włączanie go tylko w razie potrzeby, aby nie ograniczał czasu lotu drona.
- Głośnik obsługuje wyłącznie odtwarzanie plików audio w formatach AAC, MP3 i WAV, przy czym rozmiar pojedynczego pliku nie może przekraczać 10 MB.

- NIE WOLNO kierować reflektora ani świateł ostrzegawczych głośnika bezpośrednio w oczy ludzi, aby zapobiec uszkodzeniu wzroku.
- Wymagania dotyczące oświetlenia różnią się w zależności od kraju i regionu. Podczas konfigurowania ustawień świateł należy przestrzegać lokalnych przepisów i regulacji.
- Reflektor może się nagrzewać podczas długotrwałej pracy. Należy zachować ostrożność, aby uniknąć poparzeń.
- Reflektor może ulec uszkodzeniu lub działać nieprawidłowo po uderzeniu. NIE WOLNO obracać gimbala reflektora na siłę; należy obchodzić się z nim ostrożnie i nie dopuścić do jego upuszczenia.
- Aby zapobiec uszkodzeniu w wyniku upadku na ziemię, reflektor automatycznie zwalnia moment obrotowy silnika lub odchyla się w górę, gdy dron stoi, startuje lub ląduje. Po starcie reflektor przeprowadzi autotest i włączy funkcję Spotlight Follow Camera (podążanie reflektora za kamerą).
- Aby zapobiec uszkodzeniu słuchu, NIE WOLNO używać głośnika w pobliżu ludzi. Należy unikać odtwarzania dźwięków o jednej częstotliwości i dźwięków przemiatanych.

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

8.7 DJI AP1 Parachute

Zastrzeżenie

Spadochron jest pomocniczym urządzeniem bezpieczeństwa, przeznaczonym wyłącznie do otwarcia w sytuacjach awaryjnych, gdy dron utraci zasilanie, wystąpi awaria systemu sterowania lotem lub dron opuści bezpieczny obszar operacyjny. Jego celem jest próba zmniejszenia prędkości opadania drona, a tym samym ograniczenia potencjalnych szkód dla drona, ładunku oraz osób i mienia na ziemi.

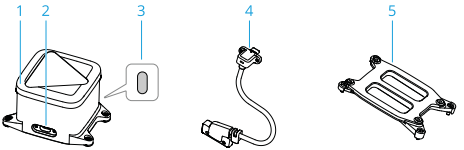
Rzeczywista skuteczność tego produktu może się różnić w zależności od takich czynników jak wysokość lotu, prędkość opadania, położenie przestrzenne drona podczas opadania, ładunek drona, warunki otoczenia (np. wiatr), moment otwarcia oraz sposób użytkowania. Produkt ten nie zastępuje właściwego zarządzania bezpieczeństwem lotów ani nie stanowi gwarancji osiągnięcia jakiegokolwiek określonego rezultatu, w tym między innymi braku obrażeń lub braku strat.

Przed użyciem tego produktu należy uważnie przeczytać niniejszą instrukcję obsługi i obejrzeć filmy instruktażowe, aby odpowiednio przeszkolić się w zakresie prawidłowego korzystania z urządzenia. Więcej informacji znajdziesz w sekcjach „Przeczytaj przed użyciem” i „Filmy instruktażowe”. Użytkownicy muszą ściśle przestrzegać wymagań określonych w niniejszej instrukcji obsługi lub innych oficjalnych wytycznych, aby prawidłowo instalować, konfigurować, użytkować i konserwować ten produkt. DJI nie ponosi odpowiedzialności za jakiekolwiek straty wynikające z niewłaściwego użytkowania, nieautoryzowanego demontażu, modyfikacji, naprawy lub działania niezgodnego z zaleceniami.

⚠ Jako krytyczny element bezpieczeństwa produkt ten musi być sprawdzany przed każdym lotem, a jego stan musi być okresowo oceniany. Szczegółowe informacje znajdziesz w sekcji „Regularna kontrola”. Jeśli produkt doznał silnego uderzenia, zetknął się z wodą lub uległ innemu zdarzeniu, które może wpłynąć na jego działanie, należy niezwłocznie oddać go do naprawy lub wymienić, aby zapewnić jego niezawodność.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Opis komponentów



1. Spadochron
2. Port USB-C
3. Wskaźnik stanu
4. Kabel połączeniowy
5. Wspornik

Opis wskaźnika stanu spadochronu

Stany standarodowe		
·····	Miga z przerwami na zielono	Spadochron działa prawidłowo
·····	Miga powoli na zielono	Spadochron został otwarty
—	Świeci na żółto	Trwa inicjalizacja systemu lub aktualizacja oprogramowania sprzętowego
Ostrzeżenia i nieprawidłowości		
·····	Miga z przerwami na czerwono	Łącze komunikacyjne między spadochronem a dronem działa nieprawidłowo. Wyłącz drona, ponownie podłącz kabel połączeniowy i włącz drona. Jeśli problem nie ustąpi, skontaktuj się z pomocą techniczną DJI.
·····	Miga powoli na czerwono	Spadochron nie jest aktywowany

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

	Miga szybko na czerwono	Błąd czujnika spadochronu. Ponownie uruchom drona. Jeśli problem nie ustąpi, skontaktuj się z pomocą techniczną DJI.

Pierwsze użycie

Instalacja

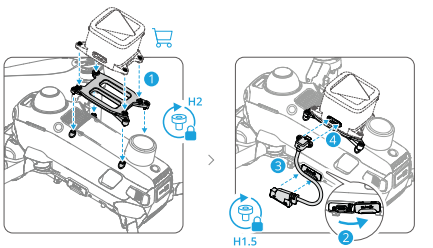
⚠ • Przed pierwszym użyciem upewnij się, że obudowa spadochronu jest nienaruszona i nie ma na niej śladów wilgoci ani wnikania wody.

• Przed zamontowaniem lub zdjęciem spadochronu upewnij się, że dron DJI Matrice 5T jest wyłączony. NIE WOLNO zbyt mocno dokręcać śrub podczas montażu. Gdy wyczuwalny jest wyraźny opór, przerwij dokręcanie, aby uniknąć uszkodzeń.

• Wspornik spadochronu jest mechanicznym elementem łączącym. Niewielkie ślady zużycia na jego powierzchni, powstające podczas montażu, demontażu lub obracania, są naturalnym efektem użytkowania.

• Kabel połączeniowy spadochronu można podłączać wyłącznie do portu pomocniczego USB-C (port E-Port V3 High-Speed) drona. Odpowiednio poprowadź kabel, aby nie zasłaniał systemów wizyjnego i wykrywania drona.

• Podczas montażu NIE skręcaj kabla. Upewnij się, że ochronna gumowa zaślepka jest zamocowana w przeznaczonym do tego uchwycie na kablu, jak pokazano na rysunku.



 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Aktywacja

Nowe akcesoria muszą zostać aktywowane za pomocą aplikacji DJI Pilot 2. Upewnij się, że akcesorium jest zamontowane na dronie, a następnie włącz drona i aparaturę sterującą i postępuj zgodnie z instrukcjami wyświetlanymi w aplikacji DJI Pilot 2. Podczas aktywacji upewnij się, że połączenie sieciowe jest stabilne.

Przed aktywacją upewnij się, że oprogramowanie sprzętowe drona jest aktualne. Jeśli funkcje związane z akcesorium nie są wyświetlane w aplikacji DJI Pilot 2 lub pojawia się monit o aktualizację oprogramowania sprzętowego, przed aktywacją akcesorium zaktualizuj oprogramowanie sprzętowe drona.

Korzystanie z DJI AP1 Parachute

- NIE WOLNO demontować korpusu spadochronu, kabla połączeniowego ani innych elementów bez autoryzacji.
- Produkt należy trzymać z dala od ognia i miejsc o wysokiej temperaturze oraz przechowywać w chłodnym, zacienionym miejscu.
- Przed startem sprawdź, czy śmigła nie są uszkodzone, zdeformowane lub poluzowane. Niesprawne śmigła mogą powodować nieprawidłowe położenie przestrzenne lub prędkość drona, co może wyzwolić automatyczne otwarcie spadochronu. Przed lotem wymień niesprawne śmigła.

- Spadochron, wspornik spadochronu i kabel połączeniowy ważą łącznie 127,5 g. Przed startem upewnij się, że maksymalna masa startowa (MTOM) drona nie przekracza 2639 g.
- Aby zapewnić prawidłowe otwarcie spadochronu i zapobiec fałszywym alertom o przeszkodach, po zamontowaniu spadochronu dron automatycznie dostosowuje funkcje wykrywania przeszkód z góry i z tyłu. W rezultacie zdolność wykrywania i omijania małych przeszkód w tych kierunkach jest ograniczona. Podczas lotu zwracaj szczególną uwagę na otoczenie i samodzielnie omijaj przeszkody, aby zapewnić bezpieczeństwo lotu.

Minimalna skuteczna wysokość otwarcia spadochronu wynosi 35 m nad poziomem gruntu (AGL)*. Skuteczna wyso-

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

kość otwarcia to minimalna wymagana wysokość AGL, aby spadochron zmniejszył prędkość opadania drona do 6 m/s lub mniej, zanim dron dotknie ziemi. Jeśli wysokość otwarcia jest mniejsza niż 35 m, spadochron może nie otworzyć się całkowicie i nie spowolnić opadania drona. Spadochron nie zostanie wyzwolony, jeśli dron nie wystartował.

* Zmierzono w warunkach bezwietrznych, przy temperaturze otoczenia 25°C, na wysokości od 30 do 500 m n.p.m., przy starcie drona DJI Matrice 5T z pełną wagą 2639 g. Dane mają charakter wyłącznie orientacyjny. Wyniki mogą się różnić w zależności od warunków otoczenia, sposobu użytkowania i wersji oprogramowania sprzętowego. Należy kierować się rzeczywistymi doświadczeniami.

Automatyczne otwarcie

• Spadochron otworzy się automatycznie, gdy położenie przestrzenne lub prędkość drona będą nieprawidłowe.

• W niektórych regionach spadochron obsługuje system zakończenia lotu (FTS). FTS może być używany razem z funkcją Geocaging (ograniczenie przestrzeni operacyjnej). Użytkownicy mogą wyznaczyć granicę obszaru Geocaging w aplikacji DJI Pilot 2. Jeśli dron przekroczy granicę przestrzeni awaryjnej (CV), zostanie wyzwolony FTS, silniki zatrzymają się, a spadochron zostanie otwarty.

⚠ • W regionach, w których obsługiwany jest system zakończenia lotu (FTS), stuknij ikonę w prawym górnym rogu ekranu głównego aplikacji DJI Pilot 2, aby przejść do systemu monitorowania stanu technicznego (HMS), i upewnij się, że stan spadochronu i FTS jest prawidłowy. NIE WOLNO rozpoczynać operacji, dopóki stan FTS nie zostanie potwierdzony jako prawidłowy.

• Aby zmniejszyć ryzyko uszkodzenia pobliskiego sprzętu lub mienia w wyniku otwarcia spadochronu w niewielkiej odległości, spadochron nie zostanie otwarty automatycznie przy nieprawidłowym położeniu przestrzennym lub prędkości drona w następujących sytuacjach:

* odległość pozioma między dronem a punktem początkowym nie przekracza 10 m, a wysokość względna nad punktem początkowym nie przekracza 15 m;

* odległość pozioma między dronem a punktem początkowym przekracza 10 m, system widzenia w dół działa prawidłowo, a zmierzona wysokość nad ziemią nie przekracza 10 m.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

• Informacje o krajach i regionach, w których obsługiwany jest FTS, można znaleźć w sekcji często zadawanych pytań (FAQ).

Ręczne otwarcie

W sytuacji awaryjnej wybierz jedną z poniższych metod, aby ręcznie otworzyć spadochron:

1. Zatrzymanie silników i otwarcie spadochronu (dotyczy operacji we wszystkich regionach):

Przejdź do widoku kamery w aplikacji DJI Pilot 2, stuknij i przesuń w prawo, aby otworzyć spadochron.

2. Wyzwolenie FTS w celu zatrzymania silników i otwarcia spadochronu (dotyczy operacji w krajach i regionach, w których obsługiwany jest FTS):

Przejdź do widoku kamery w aplikacji DJI Pilot 2, stuknij > **About**, aby wyświetlić i zapisać numer seryjny (SN) drona i kod weryfikacyjny. Na urządzeniu z dostępem do internetu wejdź na stronę https://fh.dji.com/fts/index.html, wprowadź numer SN drona i kod weryfikacyjny, aby wyzwolić FTS i otworzyć spadochron.

Aby skrócić czas reakcji w sytuacji awaryjnej, przed lotem sprawdź i zapisz numer SN drona i kod weryfikacyjny. Podczas operacji miej otwartą stronę internetową FTS z wcześniej wprowadzonymi danymi, aby w razie potrzeby natychmiast wyzwolić FTS.

Przed otwarciem spadochronu silniki zostaną zatrzymane. Po otwarciu spadochronu dron będzie nieprzerwanie emitował alarm dźwiękowy i świetlny. Informacje o odzyskaniu drona i spadochronu znajdziesz w sekcji „Procedury po otwarciu spadochronu”.

Procedury po otwarciu spadochronu

Po prawidłowym otwarciu spadochronu wykonaj poniższe czynności, aby odzyskać drona i spadochron.

1. Sprawdź położenie drona na mapie w aplikacji DJI Pilot 2 i oszacuj zakres dryfu na podstawie wysokości lotu i prędkości wiatru, a następnie udaj się w przybliżony obszar lądowania.

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

2. Zlokalizuj dokładne położenie drona, kierując się alarmem dźwiękowym i świetlnym emitowanym przez drona.

3. Wyłącz drona.

4. Zbierz spadochron i złóż czaszę.

5. Upewnij się, że na miejscu nie pozostały żadne elementy.

⚠
- Spadochron jest urządzeniem jednorazowym. Po otwarciu nie można go naprawić ani ponownie użyć i należy go wymienić na nowy. W razie pytań dotyczących otwarcia spadochronu wyeksportuj dzienniki za pomocą aplikacji DJI Pilot 2 lub DJI Assistant 2 i skontaktuj się z pomocą techniczną DJI, a następnie zgodnie z instrukcjami odeślij spadochron w celu analizy dzienników.
- Korzystanie ze spadochronu może uszkodzić drona podczas otwierania, opadania lub lądowania. Skontaktuj się z pomocą techniczną DJI w celu sprawdzenia drona. NIE WOLNO dalej używać drona, dopóki nie przejdzie on kontroli.
- Jeśli nie można zlokalizować drona lub doszło do jego kolizji albo rozbicia, zapoznaj się z sekcją „Postępowanie w przypadku wypadku podczas lotu" w Instrukcji konserwacji.

Regularna kontrola

Jeśli spadochron nigdy nie został otwarty i przechodzi codzienne autotesty, nie wymaga kontroli fabrycznej przez 3 lata od aktywacji. Zaleca się zaprzestanie używania spadochronu po upływie 3 lat od aktywacji.

Ponadto co najmniej raz na 6 miesięcy należy przeprowadzać następujące kontrole:

1. Upewnij się, że spadochron nie ma śladów uszkodzeń, zabrudzeń, wilgoci ani wnikania wody oraz że osłona ochronna nie jest poluzowana.

2. Upewnij się, że kabel połączeniowy spadochronu jest nieuszkodzony, złącze jest pewnie podłączone i nie ma luzu, port drona nie wykazuje śladów korozji, śruby portu są dobrze dokręcone, a kabel połączeniowy nie zasłania systemów wizyjnego i wykrywania drona.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

3. Upewnij się, że śruby wspornika nie wykazują śladów korozji ani uszkodzeń oraz że spadochron jest pewnie zamocowany i nie ma luzu.

4. Po włączeniu zasilania upewnij się, że wskaźnik stanu spadochronu działa prawidłowo.

Jeśli podczas kontroli zostanie wykryta jakakolwiek nieprawidłowość, należy niezwłocznie naprawić lub wymienić spadochron, aby zapewnić jego niezawodność.

8.8 Lista kontrolna po locie

• Przeprowadź oględziny, aby upewnić się, że dron, aparatura sterująca, kamera z gimbalem, inteligentny akumulator i śmigła są w dobrym stanie. W przypadku zauważenia jakichkolwiek uszkodzeń skontaktuj się z pomocą techniczną DJI.

• Upewnij się, że obiektyw kamery i czujniki systemu wizyjnego są czyste.

• Przed transportem drona upewnij się, że został on prawidłowo zabezpieczony.

8.9 Instrukcje dotyczące konserwacji

Aby uniknąć poważnych obrażeń dzieci i zwierząt, należy przestrzegać następujących zasad:

1. Małe części, takie jak przewody i paski, są niebezpieczne w przypadku połknięcia. Wszystkie części należy przechowywać poza zasięgiem dzieci i zwierząt.

2. Inteligentny akumulator i aparaturę sterującą należy przechowywać w chłodnym, suchym miejscu, z dala od bezpośredniego światła słonecznego, aby wbudowany akumulator LiPo NIE uległ przegrzaniu. Zalecana temperatura przechowywania przy okresach przechowywania dłuższych niż trzy miesiące: od 22°C do 28°C. Nigdy nie przechowuj produktów w temperaturze spoza zakresu od -20°C do 50°C.

3. NIE WOLNO dopuścić do kontaktu kamery z wodą lub innymi cieczami ani do jej zanurzenia. Jeśli kamera zamoknie, wytrzyj ją do sucha miękką, chłonną ściereczką. Włączenie drona, który wpadł do wody, może spowodować trwałe uszkodzenie podzespołów. Do czyszczenia i konserwacji kamery NIE WOLNO używać substancji za-

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

wierających alkohol, benzen, rozcieńczalniki ani innych substancji łatwopalnych. NIE WOLNO przechowywać kamery w wilgotnych lub zapylonych miejscach.

4. NIE WOLNO podłączać tego produktu do żadnego interfejsu USB w wersji starszej niż 3.0.

5. Po każdym rozbiciu lub silnym uderzeniu sprawdź wszystkie części drona. W razie problemów lub pytań skontaktuj się z autoryzowanym sprzedawcą DJI.

6. Regularnie sprawdzaj stan akumulatora i liczbę cykli. Jeśli akumulator był używany dłużej niż 12 miesięcy lub przekroczył 200 cykli (w zależności od tego, co nastąpi wcześniej), jego stabilność spada. Należy wymienić go na nowy akumulator. W przeciwnym razie użytkownik ponosi odpowiedzialność za uszkodzenia urządzenia i straty osób trzecich spowodowane przez akumulatory, które przekroczyły określoną żywotność lub liczbę cykli.

7. Wyłączonego drona należy transportować ze złożonymi ramionami.

8. Wyłączoną aparaturę sterującą należy transportować ze złożonymi antenami.

9. Podczas długotrwałego przechowywania akumulator przechodzi w tryb uśpienia. Naładuj akumulator, aby wybudzić go z trybu uśpienia.

10. Dron, aparaturę sterującą, akumulator i ładowarkę należy przechowywać w suchym miejscu. Zaleca się przechowywanie i transport produktu w temperaturze otoczenia od 15°C do 25°C i przy wilgotności około 40%.

11. Przed serwisowaniem drona (np. czyszczeniem lub montażem i demontażem śmigieł) wyjmij akumulator. Upewnij się, że dron i śmigła są czyste – usuń brud i kurz miękką ściereczką. NIE czyść drona mokrą ściereczką ani środkiem czyszczącym zawierającym alkohol. Ciecze mogą przedostać się do wnętrza obudowy drona, co może spowodować zwarcie i zniszczenie elektroniki.

12. Przed wymianą lub sprawdzeniem śmigieł wyłącz akumulator.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

8.10 Procedury rozwiązywania problemów

1. Dlaczego przed pierwszym lotem nie można używać akumulatora?

Przed pierwszym użyciem akumulator musi zostać aktywowany przez ładowanie.

2. Jak rozwiązać problem dryfu gimbala podczas lotu?

Skalibruj IMU i kompas w aplikacji DJI Pilot 2. Jeśli problem nie ustąpi, skontaktuj się z pomocą techniczną DJI.

3. Brak działania

Sprawdź, czy inteligentny akumulator i aparatura sterująca zostały aktywowane przez ładowanie. Jeśli problemy nie ustąpią, skontaktuj się z pomocą techniczną DJI.

4. Problemy z włączaniem i uruchamianiem

Sprawdź, czy akumulator jest naładowany. Jeśli tak, a urządzenia nie można normalnie uruchomić, skontaktuj się z pomocą techniczną DJI.

5. Problemy z aktualizacją oprogramowania

Zaktualizuj oprogramowanie sprzętowe zgodnie z instrukcjami podanymi w instrukcji obsługi. Jeśli aktualizacja oprogramowania sprzętowego się nie powiedzie, uruchom ponownie wszystkie urządzenia i spróbuj ponownie. Jeśli problem nie ustąpi, skontaktuj się z pomocą techniczną DJI.

6. Przywracanie ustawień fabrycznych

Przywróć domyślne ustawienia fabryczne za pomocą aplikacji DJI Pilot 2.

7. Problemy z wyłączaniem i odłączaniem zasilania

Skontaktuj się z pomocą techniczną DJI.

8. Jak rozpoznać niewłaściwe obchodzenie się z urządzeniem lub przechowywanie w niebezpiecznych warunkach

Skontaktuj się z pomocą techniczną DJI.

8.11 Zagrożenia i ostrzeżenia

Gdy po włączeniu zasilania dron wykryje zagrożenie, w aplikacji DJI Pilot 2 pojawi się komunikat. Zwróć uwagę na poniższą listę sytuacji.

• Jeśli miejsce nie nadaje się do startu.

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

• Jeśli podczas lotu zostanie wykryta przeszkoda.

• Jeśli miejsce nie nadaje się do lądowania.

• Jeśli kompas i IMU są narażone na zakłócenia i wymagają kalibracji.

• Po wyświetleniu monitu postępuj zgodnie z instrukcjami wyświetlanymi na ekranie.

8.12 Utylizacja



Podczas utylizacji drona i aparatury sterującej należy przestrzegać lokalnych przepisów dotyczących urządzeń elektronicznych.

Utylizacja akumulatora

Akumulatory należy wyrzucać do specjalnych pojemników na surowce wtórne dopiero po ich całkowitym rozładowaniu. NIE WOLNO wyrzucać akumulatorów do zwykłych pojemników na śmieci. Należy ściśle przestrzegać lokalnych przepisów dotyczących utylizacji i recyklingu akumulatorów.

Akumulator należy natychmiast zutylizować, jeśli nie można go włączyć po nadmiernym rozładowaniu.

Jeśli przycisk zasilania jest wyłączony i nie można całkowicie rozładować akumulatora, należy skontaktować się z profesjonalną firmą zajmującą się utylizacją/recyklingiem akumulatorów w celu uzyskania dalszej pomocy.

8.13 Certyfikacja Cx

Poniżej podano model drona i odpowiadające mu klasy UAS. Podczas korzystania z drona na terenie Europejskiego Obszaru Gospodarczego (EOG) obowiązują określone wymagania i ograniczenia. Upewnij się, że zdalna załoga jest odpowiednio przeszkolona i ma kompetencje niezbędne do planowanej operacji.

Należy korzystać z drona zgodnie z lokalnymi przepisami. Wszelkie ryzyko wynikające z użytkowania niezgodnego z przepisami ponosi wyłącznie użytkownik.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Typ	M5T, M5TC5 [1]
Klasa UAS	M5T: C2, C6 M5TC5: C2, C5 [2], C6
Maksymalna masa startowa (MTOM)	2639 g
Poziom mocy akustycznej	90 dB(A)
Maksymalna prędkość obrotowa śmigieł	7200 obr./min

[1] Typ drona można sprawdzić na etykiecie na ramieniu ramy drona.

[2] Klasa C5 ma zastosowanie wyłącznie wtedy, gdy dron jest wyposażony w spadochron DJI AP1 Parachute (model: AP-1).

Oświadczenie dotyczące MTOM

MTOM drona DJI Matrice 5T wynosi 2639 g, co zapewnia zgodność z wymaganiami klas C2 i C6 dla typu M5T oraz klas C2, C5 i C6 dla typu M5TC5. MTOM obejmuje wagę spadochronu, jeśli jest zainstalowany. Maksymalna waga ładunku wynosi 400 g.

⚠ NIE WOLNO przekraczać maksymalnej masy startowej (MTOM) wynoszącej 2639 g.

Aby spełnić wymagania dotyczące MTOM dla każdego modelu, użytkownicy muszą przestrzegać poniższych instrukcji:

1. Podczas montażu jakichkolwiek urządzeń zewnętrznych upewnij się, że całkowita masa drona nie przekracza maksymalnej masy startowej. Ponadto urządzenie zewnętrzne musi być zamontowane w takim miejscu, aby środek ciężkości pozostawał w obrębie górnej części obudowy drona, co zapewnia stabilność drona, oraz aby systemy wizyjne, systemy wykrywania podczerwieni i światła pomocnicze nie były zasłonięte. Upewnij się, że podczas żadnego lotu maksymalna masa startowa (MTOM) nie przekracza określonego limitu.

2. NIE WOLNO używać niekwalifikowanych części zamiennych, takich jak inteligentne akumulatory, śmigła itp.

3. NIE WOLNO modyfikować drona.

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Scenariusze standardowe (STS)

Dron może być eksploatowany w ramach scenariuszy standardowych STS-01 i STS-02 określonych w rozporządzeniu (UE) 2019/947, z zastrzeżeniem określonych w nim ograniczeń dotyczących gęstości zaludnienia oraz wymagań dotyczących szkolenia zdalnej załogi. Podczas wykonywania operacji w ramach STS operatorzy muszą zapewnić zgodność ze wszystkimi mającymi zastosowanie wymaganiami rozporządzenia (UE) 2019/947, w tym z dodatkiem 5 (instrukcja operacyjna).

⚠
- W przypadku użytkowania na terenie UE pomocnicza dioda LED jest ustawiona na tryb automatyczny i nie można tego zmienić. Diody LED na przednich ramionach drona podczas użytkowania na terenie UE świecą stale i nie można tego zmienić.
- W przypadku operacji wymagających podłączenia urządzeń zewnętrznych, takich jak aktualizacja oprogramowania sprzętowego czy eksportowanie plików multimedialnych, należy korzystać z oficjalnego oprogramowania.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Lista elementów, w tym kwalifikowanych akcesoriów

Element	Numer modelu	Wymiary	Masa
Śmigła	1460F	1460F	19,0 g (sztuka)
Akumulator	BPX355-10073-21.36	173,72×81,1×56,72 mm	768 g
Karta microSD	nd.	8,8×12,3×0,7 mm	0,26 g
Reflektor DJI AL2 SpotLight [1]	AL-2	200×78×58 mm (rozłożony) 104×82×58 mm (złożony)	175±2 g
Głośnik DJI AS2 Speaker [1]	AS-2	96×70×66 mm (dł.×szer.×wys.)	194±2 g
Spadochron [1]	AP-1	92×70×56 mm	98 g
Wspornik spadochronu [1]	AM355-1	71,24×104,4×16,1 mm	16 g
Kabel połączeniowy spadochronu [1]	ACC355-1	113,51×78,29×27,5 mm	13,5 g

[1] Nie wchodzi w skład oryginalnego zestawu. Należy uważać, aby nie przekroczyć MTOM.

Lista części zamiennych

Śmigła DJI Matrice 5 Series (model: 1460F)

Akumulator DJI Matrice 5 Series (model: BPX355-10073-21.36)

Informacje na temat listy części eksploatacyjnych można znaleźć w Instrukcji konserwacji.

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

Ostrzeżenia dotyczące aparatury sterującej

Po rozłączeniu z dronem wskaźnik aparatury sterującej świeci na czerwono. Po rozłączeniu z dronem aplikacja DJI Pilot 2 wyświetli monit ostrzegawczy. Po rozłączeniu z dronem i długim braku jakichkolwiek działań aparatura sterująca wyemituje sygnał dźwiękowy i wyłączy się automatycznie.

⚠
- Unikaj zakłóceń między aparaturą sterującą a innymi urządzeniami bezprzewodowymi. Wyłącz Wi-Fi w pobliskich urządzeniach mobilnych. W przypadku wystąpienia zakłóceń jak najszybciej wyląduj dronem.
- Podczas lotu w bezpośrednim świetle słonecznym użytkownik odpowiada za prawidłowe ustawienie jasności wyświetlacza.
- W przypadku nieoczekiwanego działania puść drążki sterujące lub naciśnij przycisk wstrzymania lotu.

Direct Remote ID

1. Metoda transmisji: Wi-Fi Beacon.

2. Sposób wgrania numeru rejestracyjnego operatora UAS do drona: przejdź do DJI Pilot 2 > **GEO Zone Map > UAS Remote Identification**, a następnie wgraj numer rejestracyjny operatora UAS.

3. Zgodnie z obowiązującymi przepisami operatorzy muszą zapewnić, aby w trakcie lotu nadawany był prawidłowy numer rejestracyjny. Należy upewnić się, że te przepisy są zrozumiałe, i ich przestrzegać.

Świadomość GEO (GEO Awareness)

Funkcja GEO Awareness obejmuje funkcje wymienione poniżej.

Aktualizacja danych UGZ (Unmanned Geographical Zone – strefy geograficzne UAS): dane FlySafe można aktualizować automatycznie za pomocą funkcji aktualizacji danych lub ręcznie, zapisując dane w dronie.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

• Metoda 1: uruchom aplikację DJI Pilot 2, stuknij **GEO Zone Map** > **FlySafe Database** i w opcji **Data Source** wybierz **Auto Update**, aby automatycznie aktualizować dane FlySafe.

• Metoda 2: regularnie sprawdzaj stronę internetową krajowego organu lotnictwa cywilnego i pobieraj najnowsze dane UGZ, aby zaimportować je do drona. Uruchom aplikację DJI Pilot 2, stuknij **GEO Zone Map** > **FlySafe Database**, w opcji **Data Source** wybierz **Import Local File**, a następnie postępuj zgodnie z instrukcjami wyświetlanymi na ekranie, aby ręcznie zapisać i zaimportować dane UGZ.

• Po pomyślnym zakończeniu importu w aplikacji pojawi się monit. Jeśli import nie powiedzie się z powodu nieprawidłowego formatu danych, postępuj zgodnie z monitem wyświetlanym na ekranie i spróbuj ponownie.

• Przed startem użytkownik musi pobrać najnowsze dane stref GEO z oficjalnej strony organu nadzoru lotnictwa kraju lub regionu, w którym używany jest dron. Użytkownik odpowiada za to, aby dane stref GEO były w najnowszej wersji i były stosowane podczas każdego lotu.

Wyświetlanie mapy GEO Awareness: po zaktualizowaniu najnowszych danych UGZ w aplikacji DJI Pilot 2 wyświetlana jest mapa lotów ze strefami ograniczeń. Po stuknięciu obszaru można wyświetlić jego nazwę, czas obowiązywania, limit wysokości itp.

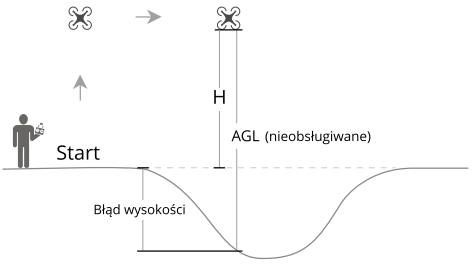
Gdy sygnał GNSS jest słaby, działanie funkcji GEO Awareness jest ograniczone, a aparatura sterująca wyświetli monit. Należy latać ostrożnie.

Oświadczenie dotyczące AGL (wysokość nad poziomem gruntu)

Pionowa część funkcji GEO Awareness może wykorzystywać wysokość AMSL lub wysokość AGL. Wybór jednego z tych odniesień jest określany indywidualnie dla każdej strefy UGZ. Dron DJI Matrice 5T nie obsługuje ani wysokości AMSL, ani wysokości AGL. W widoku kamery aplikacji DJI Pilot 2 wyświetlana jest wysokość H, czyli wysokość od punktu startu drona do drona. Wysokość nad punktem

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

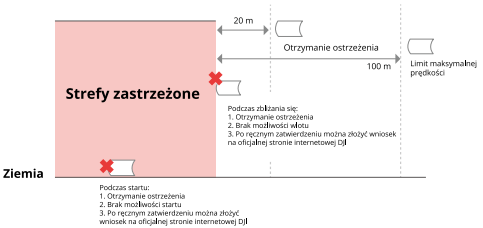
startu może być używana jako przybliżenie, ale może w mniejszym lub większym stopniu różnić się od wysokości podanej dla danej strefy UGZ. Pilot zdalny pozostaje odpowiedzialny za nienaruszanie pionowych granic strefy UGZ.



Strefy GEO

Strefy zastrzeżone

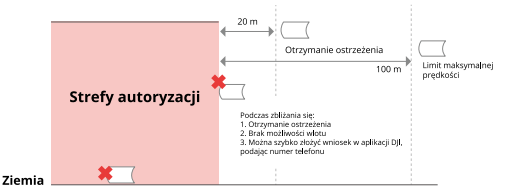
W aplikacji DJI wyświetlane na czerwono. Zostanie wyświetlone ostrzeżenie, a lot jest blokowany. Dron (UA) nie może latać ani startować w tych strefach. Strefy zastrzeżone można odblokować – w tym celu napisz na adres flysafe@dji.com lub przejdź do sekcji Unlock A Zone na stronie dji.com/flysafe.



Strefy autoryzacji

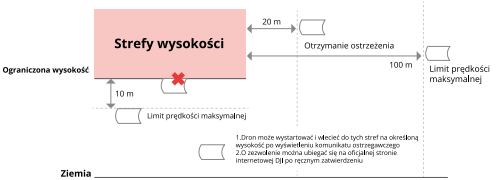
W aplikacji DJI wyświetlane na niebiesko. Zostanie wyświetlone ostrzeżenie, a lot jest domyślnie ograniczony. Dron nie może latać ani startować w tych strefach bez autoryzacji. Strefy autoryzacji mogą odblokować upoważnieni użytkownicy korzystający z konta zweryfikowanego przez DJI.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone



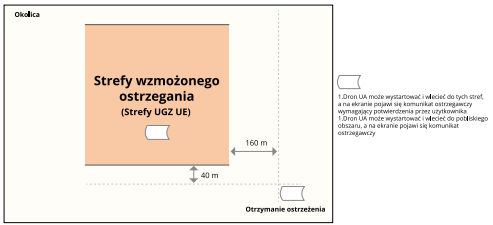
Strefy wysokości

Strefy wysokości to strefy z ograniczoną wysokością, wyświetlane na mapie na szaro. Podczas zbliżania się do nich w aplikacji DJI wyświetlane jest ostrzeżenie.



Strefy rozszerzonego ostrzegania

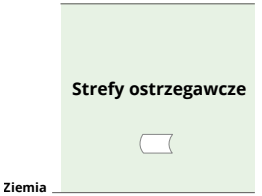
Gdy dron dotrze do krawędzi strefy, pojawi się komunikat ostrzegawczy.



Strefy ostrzegawcze

Gdy dron dotrze do krawędzi strefy, zostanie wyświetlony komunikat ostrzegawczy.

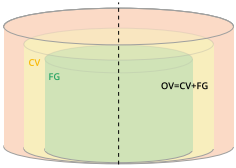
© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone



⚠ • Gdy dron i aplikacja DJI Pilot 2 nie mogą uzyskać sygnału GPS, funkcja GEO Awareness nie działa. Zakłócenia anteny drona lub wyłączenie uprawnień GPS w aplikacji DJI Pilot 2 uniemożliwiają uzyskanie sygnału GPS.

Geocaging (ograniczenie przestrzeni operacyjnej)

Wprowadzenie



Przestrzeń lotu (FG)

W tym obszarze dron może startować, wykonywać zadania lotu i lądować. Jeśli dron zbliży się do granicy FG w poziomie lub w pionie, wyhamuje i zawiśnie w miejscu, a w aplikacji DJI Pilot 2 zostanie wyemitowany alert głosowy i wyświetlony komunikat ostrzegawczy. Nadal można sterować dronem, aby wrócić nim do FG.

Przestrzeń awaryjna (CV)

W tym obszarze dron nie może startować ani lądować i nie można uruchamiać funkcji automatycznych, takich

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

jak RTH i zadania FlyTo. Jeśli dron zbliża się do granicy CV lub wleci do CV, wyhamuje i zawiśnie w miejscu. W aplikacji DJI Pilot 2 zostanie wyemitowany alert głosowy i wyświetlony komunikat ostrzegawczy. Nadal można sterować dronem, aby wrócić nim do FG.

Przestrzeń operacyjna (OV)

OV obejmuje FG i CV. Jeśli dron wyleci poza OV, automatycznie aktywowany zostanie system zakończenia lotu (FTS). W aplikacji DJI Pilot 2 zostanie wyemitowany alert głosowy i wyświetlony komunikat ostrzegawczy.

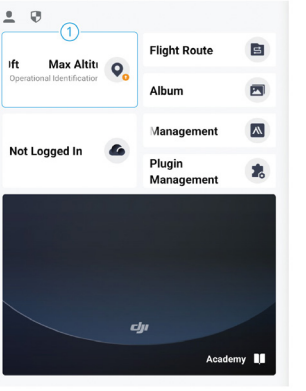
Aby zapewnić bezpieczne lądowanie, dron w OV nadal może wykrywać swój bieżący stan, a funkcje RTH przy niskim poziomie naładowania akumulatora, automatycznego lądowania i ochrony przy lądowaniu pozostają dostępne.

System zakończenia lotu (FTS)

FTS wymusza zakończenie lotu drona w sytuacjach awaryjnych. Po aktywacji FTS śmigła drona zatrzymują się, a spadochron, jeśli jest zamontowany, otwiera się.

Korzystanie z funkcji Geocaging (DJI Pilot 2)

1. Uruchom aplikację DJI Pilot 2, na ekranie głównym stuknij **GEO Zone Map**, stuknij **Geocaging** i włącz funkcję Geocaging.



© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone



2. Stuknij **Edit Geocaging Parameters**, aby zmienić promień i wysokość FG oraz CV; obszar zostanie wyświetlony na mapie.

	FG	CV
Minimalny promień	100 m	Promień FG + 100 m
Minimalna wysokość	35 m	Wysokość FG + 35 m

Maksymalna wysokość, jaką można ustawić w funkcji Geocaging, wynosi 1,5 km, a maksymalny promień 30 km. Między FG a CV należy zachować bezpieczną odległość co najmniej 100 m.

Pionowy limit wysokości w funkcji Geocaging jest mierzony jako wysokość nad punktem startu (ALT) i dostępny jest tylko jeden limit pionowy. Więcej informacji można znaleźć w sekcji „Wyświetlacz nawigacyjny”.

⚠
- Użytkownicy mogą zmieniać ustawienia Geocaging tylko wtedy, gdy dron jest włączony i nie wykonuje żadnych zadań lotu.
- Należy upewnić się, że wysokość FG jest większa niż wysokość RTH drona.
- Funkcja Geocaging nie koliduje z ograniczeniami odległości i wysokości ani ze strefami GEO. Zadanie lotu zostanie ograniczone, jeśli zadziała którekolwiek z tych ograniczeń.

Wyświetlanie ostrzeżeń i informacji

Ostrzeżenia przy starcie: dron nie może wystartować, jeśli urządzenie lub którykolwiek punkt zadania znajduje się poza FG; użytkownik otrzyma wtedy komunikat ostrzegawczy.

Gdy funkcja Geocaging jest włączona, urządzenie spraw-

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

dza swój stan pracy i monitoruje działanie drona w czasie rzeczywistym. Jeśli funkcja Geocaging nie może działać prawidłowo, użytkownik otrzyma komunikat ostrzegawczy, a dron nie będzie mógł wystartować.

Droga hamowania w CV

Gdy funkcja Geocaging jest włączona, dron wyhamuje i zawiśnie w miejscu po osiągnięciu granicy przestrzeni lotu (FG). Odległość, jaką dron pokonuje od momentu osiągnięcia granicy FG do ustabilizowania się w zawisie, składa się z dwóch części:

- **Przebyta odległość:** odległość, jaką dron nadal pokonuje w czasie reakcji systemu (1,2 s) od momentu osiągnięcia granicy FG do rozpoczęcia hamowania.

- **Droga hamowania:** odległość, jaką dron pokonuje od rozpoczęcia hamowania do ustabilizowania się w zawisie.

W poniższej tabeli przedstawiono całkowitą odległość, jaką dron pokonuje poza FG – od osiągnięcia granicy FG do ustabilizowania się w zawisie. Odległość ta jest sumą obu powyższych części.

Warunki lotu	Przebyta odległość (w czasie reakcji systemu)	Całkowita przebyta odległość
Lot poziomy z wiatrem z maksymalną prędkością w trybie sportowym	0,66 m	48 m
Lot poziomy z prędkością domyślną w trybie normalnym	0,3 m	13 m
Wznoszenie z maksymalną prędkością w trybie sportowym, przy wietrze wiejącym w kierunku lotu	0,2 m	15 m
Wznoszenie z prędkością domyślną w trybie normalnym	0,12 m	3,7 m

Powyższe wartości obliczono dla wybranych najgorszych i typowych warunków. Pełny zestaw warunków podano poniżej:

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

	Warunki
Najgorszy przypadek (poziomo)	• Lot prostopadle do FG • Lot z maksymalną poziomą prędkością lotu • Przy maksymalnej odporności na wiatr • Wiatr wiejący prostopadle do FG w kierunku lotu • Przy masie netto • Przy maksymalnej masie startowej
Typowy (poziomo)	• Lot prostopadle do FG • Lot ze średnią prędkością lotu •Przy masie netto • Bez wiatru
Najgorszy przypadek (pionowo)	• Lot z maksymalną prędkością wznoszenia lub zniżania • Przy maksymalnej pionowej prędkości wiatru w kierunku lotu •Przy masie netto • Przy maksymalnej masie startowej
Typowy (pionowo)	• Lot ze średnią prędkością lotu • Wznoszenie lub zniżanie z prędkością nominalną • Przy masie netto • Bez wiatru

* Szczegółowe informacje na temat powyższych warunków można znaleźć na stronie https://enterprise.dji.com/matrice-5t/specs.

Niniejsza sekcja dotyczy dronów klasy C6 wykonujących operacje w ramach scenariusza standardowego STS-02. Droga hamowania służy do wyznaczenia marginesu bezpieczeństwa po osiągnięciu przez drona granicy FG.

- Odchylenie standardowe GNSS: ±10 m (w pionie) i ±10 m (w poziomie).
- Zakres dokładności zawisu i lotu drona przy pozycjonowaniu RTK w warunkach bezwietrznych lub przy słabym wietrze: ±0,1 m (w pionie) i ±0,1 m (w poziomie).
- Maksymalne odchylenie między położeniem drona wyświetlanym w aplikacji DJI Pilot 2 a jego rzeczywistym położeniem: 5 m.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

System zakończenia lotu (FTS)

Metoda wyzwalania

• **Automatyczne:** FTS zostanie uruchomiony automatycznie, gdy funkcja Geocaging jest włączona, a dron wyleci poza OV. Informacje o zachowaniu drona po aktywacji FTS, w tym o zatrzymaniu silników i otwarciu spadochronu, można znaleźć w sekcji „Korzystanie ze spadochronu”.

• **Ręczne:** FTS można uruchomić ręcznie, gdy sygnał GNSS jest słaby, lub na podstawie oceny użytkownika. Informacje o ścieżce obsługi w aplikacji DJI Pilot 2 i zapasowym wyzwalaniu przez stronę internetową można znaleźć w sekcji „Korzystanie ze spadochronu”.

Sprawdzanie stanu FTS

FTS jest wbudowany w drona i nie wymaga instalowania dodatkowego modułu. Jest dostępny, gdy dron jest włączony. Dron nie obsługuje uruchamiania silników na biegu jałowym na ziemi. FTS automatycznie przeprowadza autotest po włączeniu drona. Jeśli w module FTS wystąpi nieprawidłowość, np. błąd połączenia, w aplikacji DJI Pilot 2 zostanie zgłoszone ostrzeżenie systemu monitorowania stanu technicznego (HMS).

Kontrola po uruchomieniu

Po uruchomieniu FTS należy zaprzestać używania drona. W dronie bez spadochronu silniki zatrzymają się, a dron spadnie. Dron musi zostać odesłany do producenta w celu kontroli i naprawy. W przypadku drona wyposażonego w spadochron zapoznaj się z sekcją „Procedury po otwarciu spadochronu” w opisie spadochronu i skontaktuj się z pomocą techniczną DJI w celu sprawdzenia drona i zamontowanych akcesoriów. Oczyść zabrudzone części i wymień uszkodzone. NIE WOLNO wznawiać lotów do czasu zakończenia wymaganej kontroli, naprawy lub wymiany.

Zagrożenia i ostrzeżenia

Moduł FTS korzysta z wbudowanego modułu komórkowego. Należy wykonywać operacje w obszarach z dobrym zasięgiem sieci 4G. Jeśli sygnał FTS zostanie utracony na dłużej niż 120 s, pojawi się ostrzeżenie. Po utracie sygnału

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

system będzie próbował go przywrócić co 500 ms. Należy sprawdzić połączenie internetowe modułu komórkowego i spróbować przywrócić połączenie.

FTS nie ma ograniczenia zasięgu działania. W obszarach z dobrym zasięgiem sieci 4G dronem można sterować za pośrednictwem FTS.

Informacja EASA

Przed użyciem należy zapoznać się z dołączonym do zestawu dokumentem Drone Information Notices.

Więcej informacji EASA dotyczących identyfikowalności można znaleźć pod poniższym linkiem.

https://www.easa.europa.eu/en/document-library/general-publications/drones-information-notices

Instrukcja oryginalna

Niniejsza instrukcja została dostarczona przez SZ DJI Technology, Inc., a jej treść może ulec zmianie.

Adres: Lobby of T2, DJI Sky City, No. 53 Xianyuan Road, Xili Community, Xili Street, Nanshan District, Shenzhen, China, 518055.

8.14 Informacje o zgodności z FAR Remote ID

System drona jest wyposażony w system Remote ID, który spełnia wymagania 14 CFR część 89.

• Dron automatycznie inicjuje autotest przed lotem (PFST) systemu Remote ID przed startem i nie może wystartować, jeśli nie przejdzie testu PFST [1]. Wyniki PFST systemu Remote ID można przeglądać w aplikacji kontroli lotu DJI, takiej jak DJI Pilot 2.

• Dron monitoruje funkcjonalność systemu Remote ID od fazy przed lotem do wyłączenia. W przypadku nieprawidłowego działania lub awarii systemu Remote ID w aplikacji kontroli lotu DJI, takiej jak DJI Pilot 2, zostanie wyświetlony alarm.

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

• Użytkownik powinien utrzymywać aplikację kontroli lotu DJI uruchomioną na pierwszym planie i zawsze zezwalać jej na uzyskiwanie informacji o położeniu aparatury sterującej.

• Programiści, którzy opracowują aplikacje innych firm oparte na DJI Mobile SDK, powinni uzyskiwać i wyświetlać wyniki PFST oraz stan awarii systemu Remote ID podczas pracy, wywołując określone interfejsy API [2].

• Programiści, którzy opracowują platformy innych firm oparte na DJI Cloud API, powinni uzyskiwać i wyświetlać wyniki PFST oraz stan awarii systemu Remote ID podczas pracy, wywołując określone interfejsy API [3].

• Programiści opracowujący urządzenia ładunku oparte na DJI PSDK powinni przeczytać wymagania zawarte w dokumencie „Flight Safety Notification" PSDK i ich przestrzegać oraz nie mogą zakłócać ani pogarszać działania systemu Remote ID. Programiści rozwiązań typu „Non-RC Flight" (lot bez aparatury sterującej) powinni przesyłać do systemu Remote ID prawdziwe i dokładne informacje o położeniu geograficznym pilota lub operatora, uzyskane za pomocą odpowiedniej technologii, wywołując określone interfejsy API [4] udostępniane przez PSDK, a także uzyskiwać i wyświetlać wyniki PFST oraz stan awarii systemu Remote ID podczas pracy, wywołując określone interfejsy API.

• Więcej informacji na temat rejestracji dronów i wymagań Remote ID można znaleźć na oficjalnej stronie FAA.

Przypisy

[1] Kryterium zaliczenia PFST jest prawidłowe działanie sprzętu i oprogramowania wymaganego źródła danych Remote ID oraz nadajnika radiowego w systemie Remote ID.

[2] Szczegółowe informacje na temat interfejsów API można znaleźć na stronie https://developer.dji.com/mobile-sdk/

[3] Szczegółowe informacje na temat interfejsów API można znaleźć na stronie https://developer.dji.com/cloud-api/

[4] Szczegółowe informacje na temat interfejsów API można znaleźć na stronie https://developer.dji.com/payload-sdk/

© 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

UPROSZCZONA DEKLARACJA ZGODNOŚCI UE

SZ DJI TECHNOLOGY CO., LTD niniejszym oświadcza, że typ urządzenia radiowego DJI Matrice 5T jest zgodny z dyrektywą 2014/53/UE. Pełny tekst deklaracji zgodności UE jest dostępny pod następującym adresem internetowym: https://files.innpro.pl/dji

Adres producenta: Lobby of T2, DJI Sky City, No. 53 Xianyuan Road, Xili Community,Xili Street, Nanshan District, 518055 Shenzhen, Chiny.

Częstotliwość radiowa: 902–928 MHz, 1430–1444 MHz, 2400–24835 MHz, 5150–5250 MHz, 5725–5850 MHz
Maksymalna moc częstotliwości radiowej: <35 dBm

Autoryzowany przedstawiciel w UE:
DJI Europe B.V.
2992LA Barendrecht, Holandia
dealer.nl@dji.com

 © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone

WARUNKI GWARANCJI PRODUKTÓW MARKI DJI

Gwarant:
SZ DJI TECHNOLOGY CO., LTD.
Lobby of T2, DJI Sky City, No. 53 Xianyuan Road, Xili Community, Xili Street, Nanshan District, Shenzhen, Chiny

Dystrybutor:
INNPRO Robert Błędowski Sp. z o.o. z siedzibą w Rybniku, ul, Rudzka 65C, 44-200 Rybnik,
Dystrybutor produktów DJI na terenie Polski.

1. Gwarancją objęte są następujące produkty marki DJI („Produkty"), pochodzące z dystrybucji realizowanej na terenie Polski przez Dystrybutora, których okres gwarancji wynosi:
a) Drony, kamery, gimbale - 24 miesiące od daty sprzedaży (zgodnie z datą na dowodzie zakupu) lub daty aktywacji, w zależności od tego, co nastąpiło szybciej.
b) Akumulatory - 12 miesięcy od daty sprzedaży (zgodnie z datą na dowodzie zakupu) lub aktywacji w zależności od tego, co nastąpiło jako pierwsze, pod warunkiem że szybciej nie wyczerpał się przewidziany dla danego modelu akumulatora limit cykli użycia akumulatora (100, 200 lub 400 cykli użycia). W przypadku wcześniejszego wyczerpania limitu cykli okres gwarancji upływa z dniem wyczerpania tego limitu. Dla większości akumulatorów przewidziany jest limit 200 cykli, za wyjątkiem modeli:
- Avata, Avata 2, FPV i Neo - 100 cykli
- DJI Focus i DJI Osmo - limit 400 cykli.
- Matrice - limit 400 cykli pod warunkiem magazynowania akumulatora przy poziomie naładowania 90% przez dłużej niż 120 dni.

Akcesoria jak np. obudowy, kable czy śmigła nie podlegają gwarancji.
2. Dystrybutor jest jednocześnie pośrednikiem w realizacji zgłoszeń gwarancyjnych między nabywcą a Gwarantem.
3. Warunkiem przyjęcia produktu do naprawy gwarancyjnej jest dostarczenie przez nabywcę urządzenia pochodzącego z dystrybucji INNPRO do siedziby sprzedawcy końcowego wraz z widocznym numerem seryjnym oraz ważnym dowodem zakupu (paragon, rachunek uproszczony, faktura VAT). Serwis gwarancyjny może odmówić wykonania naprawy gwarancyjnej w przypadku stwierdzenia niezgodności danych zawartych w powyższych dokumentach.
4. Gwarant zapewnia, że każdy zakupiony produkt marki DJI będzie wolny od wad materiałowych i wad produkcyjnych podczas normalnego użytkowania w okresie gwarancyjnym, zgodnego z opublikowanymi materiałami dotyczącymi produktu. Materiały opublikowane przez DJI obejmują m.in. podręcznik użytkownika, instrukcje obsługi, wskazówki bezpieczeństwa, specyfikacje, powiadomienia w aplikacji i komunikaty serwisowe.
5. Gwarancja obejmuje wyłącznie wady spowodowane wadami tkwiącymi w sprzedanym produkcie.
6. Gwarancja nie obejmuje:
- Jakiejkolwiek wady powstałej w wyniku niewłaściwego użytkowania produktu, w szczególności niezgodnego z instrukcją obsługi bądź przepisami bezpieczeństwa.
- Mechanicznego uszkodzenia produktu i wywołanej w nim wady.
- Jakiejkolwiek wady powstałej w wyniku napraw wykonanych przez podmioty nieupoważnione (w tym przez nabywcę).
- Uszkodzenia lub wadliwego działania spowodowanego niewłaściwą instalacją urządzeń współpracujących z produktem.
- Uszkodzenia wskutek katastrofy lub obrażeń od ognia spowodowanych czynnikami nieprodukcyjnymi, w tym, ale nie wyłącznie błędami operatora.
- Uszkodzeń spowodowanych nieautoryzowanymi modyfikacjami, demontażem lub otwieraniem obudowy, niezgodnie z oficjalnymi instrukcjami użytkowania.
- Uszkodzeń spowodowanych nieprawidłową instalacją, nieprawidłowym użytkowaniem lub działaniem niezgodnym z oficjalnymi instrukcjami użytkowania.
- Uszkodzeń spowodowanych przez nieautoryzowanego dostawcę usług.
- Uszkodzeń spowodowanych nieautoryzowanymi modyfikacjami obwodów i niedopasowaniem lub niewłaściwym

użyciem akumulatora i ładowarki.
- Uszkodzeń spowodowanych lotami, w których nie zastosowano się do zaleceń w oficjalnych instrukcjach użytkowania.
- Uszkodzeń spowodowanych użytkowaniem produktu w złej pogodzie (np. przy silnych wiatrach, deszczu lub burzach piaskowych itp.).
- Uszkodzeń spowodowanych użytkowaniem produktu w środowisku, w którym występują zakłócenia elektromagnetyczne (tj. na obszarach wydobywczych lub w pobliżu wież transmisji radiowej, przewodów wysokiego napięcia, stacji energetycznych itp.).
- Uszkodzeń spowodowanych użytkowaniem produktu w środowisku, w którym występują zakłócenia innych urządzeń bezprzewodowych (tj. aparatur, bezprzewodowego sygnału wideo, sygnału Wi-Fi itp.).
- Uszkodzeń spowodowanych użytkowaniem produktu przy masie większej niż bezpieczna masa startowa, która określono w instrukcji użytkowania.
- Uszkodzeń spowodowanych przez wymuszony lot, gdy elementy są zużyte lub uszkodzone.
- Uszkodzeń spowodowanych przez problemy z niezawodnością lub kompatybilnością podczas korzystania z nieautoryzowanych części.
- Uszkodzeń spowodowanych działaniem urządzenia przy słabo naładowanym lub uszkodzonym akumulatorze.
- Nieprzerwanego lub wolnego od błędów użytkowania produktu.
- Utraty lub uszkodzenia danych przez produkt.
- Wszystkich programów, dostarczonych wraz z produktem lub zainstalowanych później.
- Awarii lub uszkodzeń spowodowanych przez produkty stron trzecich, w tym te, które DJI może dostarczyć lub zintegrować z produktem DJI na żądanie.
- Uszkodzeń wynikających z pomocy technicznej innej niż DJI.
- Produktów lub części ze zmienioną etykietą identyfikacyjną, lub, z których usunięto etykietę identyfikacyjną.
- Części i akcesoriów podlegających normalnemu zużyciu w czasie eksploatacji, w szczególności zarysowań, trudnych do usunięcia zabrudzeń, wytarcia napisów, akumulatorów itp.
- Czynności wymienionych w instrukcji obsługi, przeznaczonych do wykonania przez użytkownika.

- Uszkodzeń powstałych w przypadku zdarzeń losowych, takich jak pożar, powódź, przepięcia sieci energetycznej, wyładowania elektryczne, zalanie, działanie środków chemicznych oraz innych czynników zewnętrznych, powodujących np. korozję czy plamy.
- Braku dostarczenia logów lotu, potrzebnych do zanalizowania wypadku.

7. Gwarancja obejmuje bezpłatną wymianę części zamiennych potrzebnych do naprawy oraz robociznę w okresie gwarancji. Usterki ujawnione w okresie gwarancji mogą być usuwane tylko przez autoryzowany lub oficjalny serwis Gwaranta w możliwie najkrótszym terminie, nie dłuższym niż 60 dni roboczych.
8. Czas trwania naprawy gwarancyjnej uwarunkowany jest rodzajem oraz zakresem usterek, a także dostępnością części serwisowych. Do czasu trwania usługi serwisowej nie wlicza się okresu, kiedy Gwarant nie może podjąć się realizacji usługi serwisowej z przyczyn leżących po stronie kupującego lub po stronie oficjalnego serwisu marki DJI.
9. W ramach napraw gwarancyjnych Gwarant realizuje naprawy sprzętu DJI posiadającego gwarancję DJI samodzielnie lub za pośrednictwem oficjalnego serwisu DJI na terenie UE.
10. Klient zobowiązany jest do dostarczenia sprzętu w pełni zabezpieczonego przed uszkodzeniami podczas transportu, jeśli zachodzi konieczność dostarczenia sprzętu do sprzedawcy. W innym przypadku ryzyko uszkodzenia sprzętu podczas transportu ponosi klient.
11. W przypadku stwierdzenia usterki klient powinien zgłosić usterkę w miejscu zakupu.
12. Jeżeli wysyłka produktu z Serwisu do nabywcy jest realizowana za pośrednictwem firmy kurierskiej, nabywca zobowiązany jest do sprawdzenia stanu sprzętu w obecności przedstawiciela firmy kurierskiej, na prośbę nabywcy. W przypadku wszelkich zastrzeżeń sporządza on protokół szkody w obecności kuriera.
13. Nabywcy przysługuje prawo do wymiany sprzętu na nowy, jeżeli producent stwierdzi na piśmie, iż usunięcie wady jest niemożliwe. Sprzęt podlegający wymianie musi być kompletny. W razie dostarczenia zdekompletowanego zestawu, koszty brakującego wyposażenia ponosi nabywca.
14. Jeżeli zostanie ujawniona usterka w elemencie zestawu, należy dostarczyć do serwisu urządzenie, jak i dowód zakupu całego zestawu.
15. Podczas świadczenia usług gwarancyjnych, Gwarant odpowiada za utratę lub uszkodzenie produktu tylko, gdy

jest on w jego posiadaniu.
16. Jeśli urządzenie ujawni wady w ciągu 7 dni od daty zakupu i zostaną one potwierdzone przez Serwis, Gwarant dołoży wszelkich starań, aby produkt został wymieniony na nowy, wolny od wad w czasie 14 dni roboczych w ramach gwarancji DOA. Gwarant zastrzega sobie prawo do odmowy realizacji wymiany DOA w przypadku braków magazynowych.
17. Usługa gwarancji DOA nie zostanie zrealizowana, jeśli:
Produkt został dostarczony do Gwaranta po ponad 7 dniach kalendarzowych od jego zakupu. Dowód zakupu, paragony lub faktury nie zostały dostarczone razem z urządzeniem, lub istnieje podejrzenie, że zostały sfałszowane lub przerobione. Produkt dostarczany do Gwaranta w celu wymiany nie obejmuje wszystkich oryginalnych akcesoriów, dodatków i opakowań lub zawiera przedmioty uszkodzone z winy użytkownika. Po przeprowadzeniu wszystkich odpowiednich testów przez Gwaranta, produkt nie będzie zawierał żadnych wad. Jakiekolwiek błędy lub uszkodzenie produktu spowodowane będą przez nieautoryzowane użycie lub modyfikacje produktu, takich jak ekspozycja na wilgoć, wprowadzanie ciał obcych (wody, oleju, piasku, itd.) lub niewłaściwego montażu lub eksploatacji. Etykiety produktów, numery seryjne, znaki wodne itp. wykazują oznaki sabotażu lub zmiany. Uszkodzenia są spowodowane przez niekontrolowane czynniki zewnętrzne, w tym pożary, powodzie, silne wiatry lub uderzenia pioruna.
18. Gwarant nie ponosi odpowiedzialności za:
Utratę lub ujawnienie jakichkolwiek danych w tym informacji poufnych, informacji zastrzeżonych lub informacji osobistych zawartych w produkcie. Obrażenia ciała (w tym śmierć), szkody majątkowe, osobiste lub materialne spowodowane użyciem produktu niezgodnie z instrukcją obsługi. Skutki prawne i inne następstwa wywołane niedostosowaniem użytkownika do przepisów prawa na terenie Polski i innych krajów.
19. Gwarancja nie wyłącza, nie ogranicza ani nie zawiesza uprawnień kupującego wynikających z przepisów o rękojmi za wady rzeczy sprzedanej w przypadku, kiedy nabywca jest konsumentem. Jeśli kupujący jest przedsiębiorcą, rękojmia zostaje wykluczona zgodnie z art. 558 § 1 Kodeksu Cywilnego.

INNPRO
ul. Rudzka 65C
44-200 Rybnik

Ochrona Środowiska



Zużyty sprzęt elektroniczny oznakowany zgodnie z dyrektywą Unii Europejskiej, nie może być umieszczany łącznie z innymi odpadami komunalnymi. Podlega on selektywnej zbiórce i recyklingowi w wyznaczonych punktach. Zapewniając jego prawidłowe usuwanie, zapobiega potencjalnym, negatywnym konsekwencjom dla środowiska naturalnego i zdrowia ludzkiego. System zbierania zużytego sprzętu zgodny jest z lokalnie obowiązującymi przepisami ochrony Środowiska dotyczącymi usuwania odpadów. Szczegółowe informacje na ten temat można uzyskać w urzędzie miejskim, zakładzie oczyszczania lub sklepie, w którym produkt został zakupiony.

CE

Produkt spełnia wymagania dyrektyw tzw. Nowego Podejścia Unii Europejskiej (UE), dotyczących zagadnień związanych z bezpieczeństwem użytkowania, ochrony zdrowia i ochrony środowiska, określających zagrożenia, które powinny zostać wykryte i wyeliminowane.

Terminy „HDMI”, „HDMI High-Definition Multimedia Interface”, wygląd graficzny HDMI oraz logo HDMI są znakami towarowymi lub zastrzeżonymi znakami towarowymi firmy HDMI Licensing Administrator, Inc.

Treść może ulec zmianie bez wcześniejszego powiadomienia.

Pobierz najnowszą wersję z

https://www.dji.com/downloads/products/matrice-5t/#doc

DJI i MATRICE są znakami towarowymi DJI.

Copyright © 2026 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone.