

# AGRAS T40

(Tip: DJI-3WWDZ-40A)

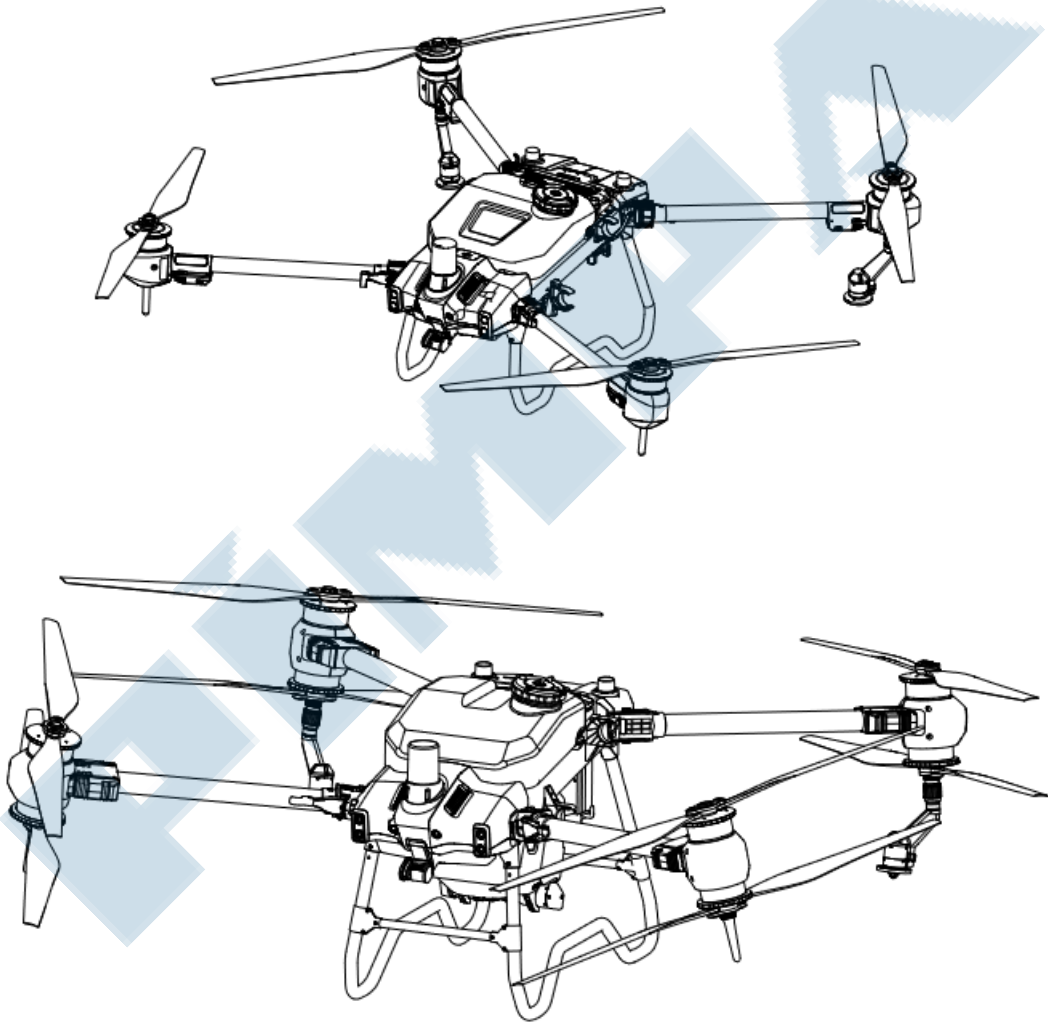
# AGRAS T20 P

(Tip: DJI-3WWDZ-20A)

## İnsansız Hava Aracı Uçuş Kılavuzu

v1.0

2022.08





Bu belgenin telif hakkı DJI'ye aittir ve tüm hakları saklıdır. DJI tarafından yetkilendirilmedikçe bu belgeyi kullanamaz veya belgenin herhangi bir bölümünü çoğaltarak, aktararak veya satarak başkalarının kullanmasına izin veremezsiniz. Kullanıcılar bu belgeye ve içeriğine yalnızca DJI İHA'nı çalıştırmak üzere başvurmalıdır. Bu belge başka amaçlarla kullanılmamalıdır.



### Anahtar Kelime Arama

Bu belgeyi okumak için Adobe Acrobat Reader kullanıyorsanız Windows'ta Ctrl+F'ye veya Mac'te Command+F'ye basarak bir arama yapabilirsiniz.



### Bir Konuya Gitmek İçin

İçindekiler tablosundaki konuların tam listesini bakın. Bir bölüme gitmek için o konuyu tıklayın.



### Bu Belgeyi Yazdırma

Bu belge, yüksek çözünürlükte yazdırmayı destekler.

## Kılavuz Güncelleme Kayıtları

Sürüm	Tarih	Güncellemeler
v1.0	2022.08	İlk sürüm



T40 ve T20P hava araçları benzer işlemlere ve çalıştırma yöntemlerine sahiptir. Aksi belirtilmedikçe, bu belgede örnek olarak kullanılan T40 hava aracı için kullanılan açıklamalar her iki hava aracı içinde geçerlidir.

## Bilgi

Hava aracı belirli bölgelerde uçuş bataryası ile gelmeyebilir. Sadece resmi DJI™ uçuş pillerini satın alın. İlgili Akıllı Uçuş Bataryası kullanıcı kılavuzunu okuyun ve kendi güvenliğiniz için pilleri kullanırken gerekli önlemleri alın. DJI, pillerin yanlış kullanımından kaynaklanan doğacak doğrudan veya dolaylı hasar veya yaralanmalar için hiçbir sorumluluk kabul etmez.

## Bu Kılavuzun Kullanımı

### Sembol



Önemli



İpuçları ve püf noktaları



Referans

### Uçuştan Önce

Aşağıdaki belgeler, hava aracınızı güvenle ve tam olarak kullanmanıza yardımcı olmak için hazırlanmıştır.

1. Kutu içeriği
2. Sorumluluk Reddi ve Güvenlik Yönergesi
3. Hızlı Başlama Kılavuzu
4. Kullanıcı Kılavuzu (İnsansız Hava Aracı Uçuş Kılavuzu)

Listelenen belgeleri kontrol etmek için kutuda gelenlere bakın ve uçuş öncesi feragatnameyi ve güvenlik yönergelerini okuyun. Montaj ve temel çalıştırma hakkında daha fazla bilgi için hızlı başlangıç kılavuzunu inceleyin. Daha kapsamlı bilgi için kullanım kılavuzuna bakın.

### MG için DJI Assistant 2'yi İndirme

MG için DJI Assistant 2'yi aşağıdaki adreslerden indirin.

<https://www.dji.com/t40/downloads> veya <https://www.dji.com/t20p/downloads>



Bu ürünün çalışma sıcaklığı 0° ila 45°C'dir (32° ila 113°F). Daha fazla ortam değişkenine dayanmak için gerekli olan askeri sınıf uygulama (-55° ila 125° C (-67° ila 257° F)) çalışma sıcaklığına yeterli değildir. Ürünü uygun şekilde ve yalnızca kendi sınıfının çalışma sıcaklığı gereksinimlerini karşılayan uygulamalar için kullanın.

# İçindekiler Tablosu

<b>Genel Bilgiler ve Sistem Tarifi</b>	4
Giriş	4
Hava Aracı	5
Kontrol İstasyonu	12
Kumanda ve Kontrol Bağlantısı	26
Yer Çalışma Alanı Düzenlemesi	26
<b>Performans ve Sınırlamalar</b>	27
Performans	27
Yasaklanan Manevralar	28
Ağırlık Merkezi Sınırlamaları	28
Geçerli Çevresel Sınırlamalar	31
<b>Normal Yöntemler</b>	32
Hava Sahası Şartları	32
Radyo Frekansı Şartları	35
Kalkış ve Kurtarma Ekipmanı Kullanımı	35
Kontrol İstasyonuna Mesafe	35
Sistem Montajı	36
Uçuş Öncesi Kontrol Listesi	38
Sistem Çalıştırma	39
Akışölçer Kalibrasyonu	39
Pusula Kalibrasyonu	40
Kalkış/İniş	40
Seyir / Manevra Uçuşu	42
Sistem Kapatılması	51
Uçuş Sonrası Denetleme	51
<b>Acil Durum Yöntemleri</b>	52
Genel Bilgiler	52
Motor Arızası	52
Yangın	52
C2 Bağlantısı Kesilmesi	52
Seyir Sistemlerini Arızası	54
Kontrol İstasyonu Arızası	54
Kontrol Dışına Uçma	54
Raporlama Zorunluluğu	54

<b>Ağırlık ve Denge ve Ekipman Listesi</b>	55
<b>Bakım ve Sürekli Uçabilirlik için Kullanım, Bakım ve Talimatları</b>	55
Yer Bakımı	55
Demontaj, Depolama ve Montaj	55
Pilleri Doldurma / Koşullandırma / Yenileme	59
Bakım Programı	60
<b>Ekler</b>	62
Teknik Özellikler	62
Operasyonu Yeniden Başlatma	70
Sistem Verisi Koruması	72
Boş Tank Uyarısı	72
RTH (Eve Dön)	73
Düşük Pil ve Düşük Voltaj Uyarısı	74
RTK İşlevleri	74
Hava Aracı LED'leri	75
Donanım Yazılımı Güncellemesi	75
MG için DJI Assistant 2	76
Akıllı Uçuş Pili	77
Araç Yüğü – Püskürtme Sistemi	83
İsteğe Bağlı Araç Yüğü – T40/T20P Serpme Sistemi	83
T40/T20P Hava Aracı Tavsiye Edilen Bakım Programı	86

## Genel Bilgiler ve Sistem Tarifi

### Giriş

Agras T40 ve Agras T20P, gövde boyutu azaltmak, hava aracının taşınmasını kolaylaştırmak için katlanabilen kolları olan kafes tarzı bir tasarıma sahiptir. Tamamen yeni bütünleşmiş püskürtme sistemi, başka bir serpmeye sistemi ile hızlı bir şekilde değiştirilebilir. T40 taşıma yükü ağırlığı daha verimli serpmeye için 50 Kg 'ye arttırılmıştır.

Mekânsal akıllı algılama sistemi, uçuş güvenliğini sağlamak için aktif faz dizili radarlar ve binoküler görüşü içerir. Eğilebilir oynak 12 MP UHD FPV kameraya sahip olan hava aracı hassas arazi planlamasına yardımcı olmak için yerel çevrimdışı yeniden yapılandırmasına HD alan görüntülerini otomatik olarak toplayabilir. P4 Multispectral ve DJI Agras Akıllı Bulut kullanılarak değişken oranlı gübreleme gerçekleştirmek üzere özel haritalar oluşturulabilir.

Püskürtme sistemi; yepyeni manyetik tahrikli çarklı pompalar, çift atomize serpici ve damlama önleyici santrifüj vana ile donatılmıştır. Ağırlık sensörleri ile birlikte kullanıldığında, püskürtme sistemi gerçek zamanlı sıvı seviyesi tespiti sağlar ve sıvı pestisit tasarrufu sağlarken püskürtme verimliliğini artırır.

Ana modüller yuva yerleşimi tasarımını benimser ve hava aracının gövdesinin suyla doğrudan yıkanabilmesi için IPX6K (ISO 20653:2013) koruma derecesine sahiptir.

Yeni nesil DJI RC Plus uzaktan kumanda özel OCUSYNC TM görüntü iletim teknolojisinin en son sürümü olan DJI O3 Agras'a sahiptir ve maksimum 7 km'ye kadar (2,5 m yükseklikte)<sup>[1]</sup> iletim mesafesine ulaşır. Uzaktan kumanda, yüksek performanslı 8 çekirdekli bir CPU'ya ve Android işletim sistemi tarafından desteklenen yerleşik bir 7 inch yüksek parlaklıkta dokunmatik ekrana sahiptir. Kullanıcılar Wifi veya DJI Hücresel Dongle aracılığıyla internete bağlanabilir. Yenilenen DJI Agras uygulama tasarımı ve uzaktan kumandadaki çok çeşitli düğmeler sayesinde işlemler her zamankinden daha rahat ve doğru gerçekleşir. Uygulamaya eklenen Haritalama (Mapping) modu ile kullanıcılar, ilave geliştiriciye ihtiyaç duymadan çevrimdışı yeniden yapılandırmaları tamamlayabilir ve hassas alan planlaması yapabilir. Uzaktan kumanda, yüksek kapasiteli dahili pil ile maksimum 3 saat 18 dakika çalışma süresine sahiptir. Kullanıcılar ayrıca uzaktan kumandaya uzun ve yüksek yoğunluklu çalışma gereksinimlerine tam olarak güç sağlamak harici bir pil satın alabilirler.

[1] Uzaktan kumanda maksimum iletim mesafesine (FCC/NCC: 7 km (4,35 mi); SRRC: 5 km (3,11 mi); CE/KCC/MIC: 4 km (2,49 mi)) açık, elektromanyetik parazit olmayan bir alanda ve yaklaşık 2,5 m (8,2ft) yükseklikte ulaşabilir.

## Hava Aracı

### Öne Çıkan Özellikler

Hava aracının hızlı bir şekilde katlanabilen, taşımayı kolaylaştıran kolları olan kafes tarzı bir gövdesi vardır. Gövde kollarına yerleştirilmiş katlama algılama sensörleri uçağın katlama mekanizmasını kendi kendine kontrol etmesini sağlayarak kolların düzgün şekilde açılmasını temin eder. Hava aracı yerleşik D-RTKTM ile kullanıldığında santimetre seviyesinde konumlandırmayı destekler. <sup>[1]</sup>

Binoküler görüş sistemi, aktif faz dizili çok yönlü radar ve aktif faz dizili geri ve aşağı radarlı mekânsal akıllı algılama sistemi sayesinde hava aracı, uçuş güvenliğini sağlamak ve operasyon verimliliğini artırmak için kapsamlı engel algılama ve arazi takibi yapabilmektedir.

Yeni Mapping (Haritalama) çalışma modunda, hassas planlamaya yardımcı olmak UHD FPV kamera kullanılarak görev alanındaki görüntüler çekilebilir ve internet bağlantısı olmadan uzaktan kumanda kullanılarak yerel haritalar oluşturulabilir.

Yeni Fruit Tree (Meyve Ağacı) işlem modunda, kullanıcıların işlemleri daha verimli bir şekilde başlatması için birden fazla yöntemle içe aktarılan işlemler bir arada görüntülenebilir.

Çift atomize püskürtme sistemi, sistemi korozyona daha dayanıklı hale getiren yepyeni manyetik tahrikli çark pompasıyla donatılmıştır. Çift atomize serpici ve tescilli santrifüj vana sızıntıyı önler ve pestisit kullanımını azaltırken çevreyi korur.

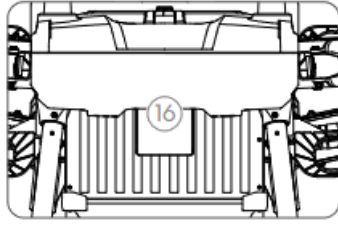
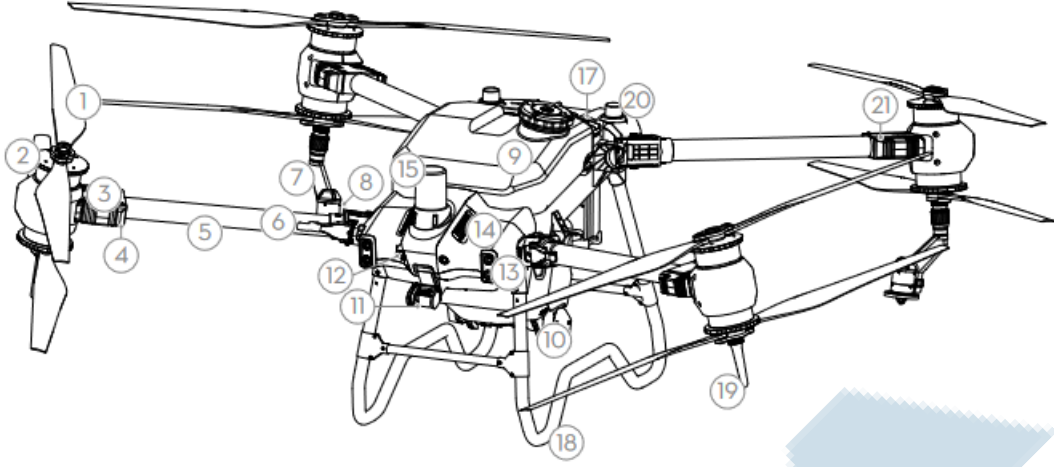
T40 hava aracı kapsamlı püskürtme elde ederek kalın kanopilere pestisitlerin nüfuz edebilmesi için kuvvetli rüzgarlar üretmek üzere eş eksenli çift rotorlu bir yapı ile donatılmıştır.

DJI RC Plus uzaktan kumandadaki çok çeşitli düğmeler ve kadrantlar sayesinde hava aracı ve operasyon kontrolü her zamankinden daha kolay yapılır. Yerleşik yenilenen DJI Agras uygulamasının akıllı rota planlaması yoluyla daha fazla verimlilik için her uçuş için araç yükü en üst düzeye çıkarılır.

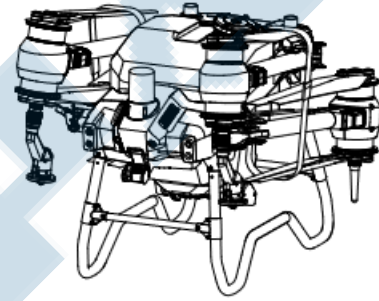
[1] DJI D-RTK 2 Yüksek Hassasiyetli GNSS Mobil İstasyonu (ayrı satılır) veya DJI onaylı bir RTK ağ hizmeti ile kullanılmalıdır.

## Hava Aracı Genel Görünümü

### T40



Arka Görünüm

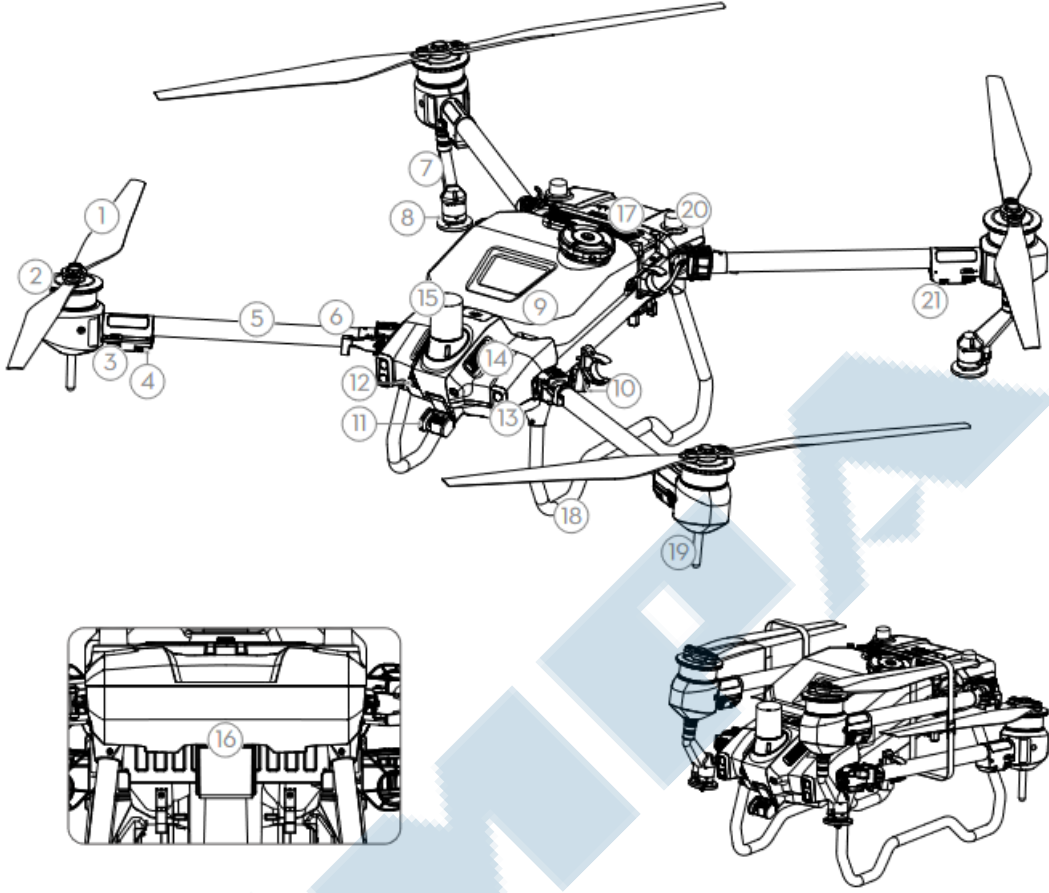


Katlanmış

- |  |   |  |
|--|---|--|
| 1. Pervaneler                                    | 10. Aktarma Pompaları                   | 18. İniş Takımı  |
| 2. Motorlar                                      | 11. FPV Kamera                          | 19. OcuSync Görüntü Aktarma Antenleri                  |
| 3. ESC'ler                                       | 12. Binoküler Görüş Sistemi             | 20. Yerleşik D-RTK Antenleri                           |
| 4. Hava Aracı Ön Sinyalleri (ön iki kol üstünde) | 13. Spot Işıkları                       | 21. Hava Aracı Arka Sinyalleri (arka iki kol üzerinde) |
| 5. Gövde Kolları                                 | 14. Soğutucular                         |  |
| 6. Katlama Algılama Sensörleri (yerleşik)        | 15. Çok Yönlü Aktif Faz Dizili Radar    |  |
| 7. Püskürtme Çubuğu                              | 16. Aktif Faz Dizili Arka ve Alt Radarı |  |
| 8. Serpiciler                                    | 17. Akıllı Uçuş Pili                    |  |
| 9. Püskürtme Tankı                               |   |  |



T20P



Arka Görünüm

Katlanmış

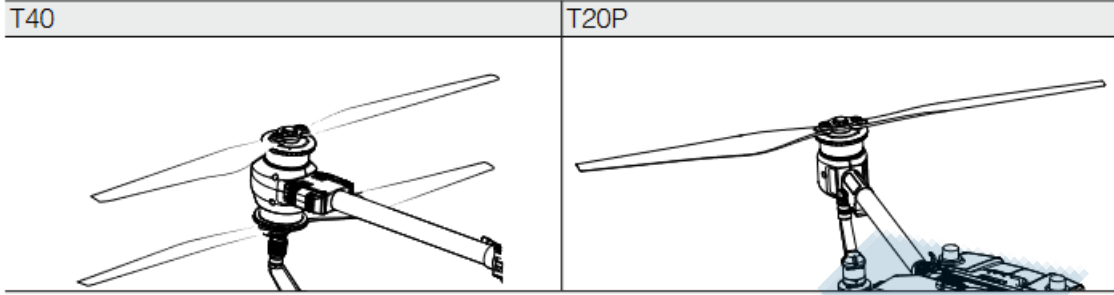
- |   |  |   |
|---|--|---|
| 1. Pervaneler                                       | 10. Aktarma Pompaları                      | 18. İniş Takımı   |
| 2. Motorlar   | 11. FPV Kamera                             | 19. OcuSync Görüntü Aktarma Antenleri                     |
| 3. ESC'ler  | 12. Binoküler Görüş Sistemi                | 20. Yerleşik D-RTK Antenleri                              |
| 4. Hava Aracı Ön Sinyalleri<br>(ön iki kol üstünde) | 13. Spot Işıkları                          | 21. Hava Aracı Arka Sinyalleri<br>(arka iki kol üzerinde) |
| 5. Gövde Kolları                                    | 14. Soğutucular                            |   |
| 6. Katlama Algılama Sensörleri<br>(yerleşik)        | 15. Çok Yönlü Aktif Faz Dizili Radar       |   |
| 7. Püskürtme Çubuğu                                 | 16. Aktif Faz Dizili Arka ve Alt<br>Radarı |   |
| 8. Serpiciler                                       | 17. Akıllı Uçuş Pili                       |   |
| 9. Püskürtme Tankı                                  |  |   |

## Uçuş Kontrol Yüzeyleri

Multirotorlar için geçerli değil.

## Tahrik Sistemi

Tahrik sistemi, istikrarlı ve güçlü itme sağlamak için motorlardan, ESC'ler (elektronik denge kontrolleri) ve katlanır pervanelerden oluşur.



## Uçuş Elektronikleri

Uçuş elektronikleri hava elektroniği sistemi, görüntü iletim sistemi, binoküler görüş ve radar sistemi, püskürtme kontrol panosu ve FPV modülü içerir.

## Uçuş Kontrol ve Seyir Sistemi

Hava aracında yerleşik uçuş kontrol ve navigasyon sistemi, uçuş kontrolörü, IMU, barometre, GNSS alıcısı, RTK modülü ve pusula gibi modüllerle entegre edilerek, istikrarlı ve güvenilir seyir ve kontrol sağlanmaktadır. Özel endüstriyel uçuş kontrolörü çeşitli uygulamalar için çoklu uçuş ve çalışma modları sağlar. GNSS+RTK çift yedekli sistemi GPS, GLONASS, BeiDou ve Galileo ile uyumludur. Hava aracı ayrıca yerleşik D-RTK antenleri ile kullanıldığında santimetre seviyesinde konumlandırmayı da destekler. Çift anten teknolojisi manyetik parazite karşı güçlü direnç sağlar.

## İletişim ekipmanları

Hava aracı iki OcuSync görüntü aktarım antenine ve DJI O3 Agras görüntü aktarım sistemine sahip olup, uzaktan kumanda ile iletişim için maksimum 7 km aktarım aralığı sunar.

## FPV Modülü

Eğilebilir oynak UHD FPV kameraya sahip olan hava aracı hassas arazi planlamasına yardımcı olmak için yerel çevrimdışı yeniden yapılandırmasına HD alan görüntülerini otomatik olarak toplayabilir. Ayrıca parlak spot ışıkları hava aracının gece görüş kapasitesini ikiye katlayarak daha fazla gece operasyon olanağı yaratır.

## Binoküler Görüş ve Faz Dizili Radar (Tespit ve Engelden Kaçınma Sistemi)

### Profil

Hava aracının uzaysal akıllı algılama sistemi; binoküler görüş sistemi, aktif faz dizili çok yönlü radar ve aktif fazlı dizi geri ve aşağı radardan oluşur. İdeal çalışma ortamında radar modülü, sabit bir mesafede uçmak ve ilaveten için hava aracı ile bitki örtüsü veya diğer yüzeyler arasındaki mesafeyi ileri, geri ve aşağı yönlerde tahmin ederek püskürtme ve arazi takibi sağlar. Sistem uçuş güvenliğini sağlamak için tüm yatay yönlerde ve ayrıca yukarı ve geriye doğru engelleri algılayabilir. Ayrıca uçuş kontrol sistemi, radar modülleri tarafından algılanan hava aracı ile yer arasındaki mesafeye göre hava aracının alçalış hızını sınırlandırarak yumuşak bir iniş gerçekleştirir.

Hava aracı kullanımdayken binoküler görüş sistemi otomatik olarak etkinleştirilir. Önce uygulamada arazi takibi ve atlama işlevlerinin etkinleştirilmesi gerekir. Route (Rota) ve A-B Route (A-B Rota) çalışma modlarında, kullanıcılar farklı araziler için arazi takip ve atlama işlevlerini etkinleştirebilir. Hava aracı bitki örtüsünün üzerinde sabit bir püskürtme mesafesinde uçacak ve tespit edilen engelleri atlayacaktır. Görev alanı Flatland (Düz Arazi) Mapping/Field (Haritalama/Alan) olarak ayarlandığında, atlama işlevi bağımsız olarak etkinleştirilebilir veya devre dışı bırakılabilir. Manuel Plus (Manuel Artı) ve Mapping (Haritalama) çalışma modlarında, görev alanı olarak Mapping/Field on Flatland'i seçin ve Auto Terrain Follow'u etkinleştirin. Hava aracı arazi takibini gerçekleştirecektir. Manual ve Fruit Tree (Meyve Ağacı) çalışma modlarında, radar bitki örtüsü veya diğer yüzeylerin üzerindeki püskürtme mesafesini ölçebilir, ancak hava aracı verileri irtifa sabitlemesi için kullanmayacaktır. Engellerden kaçınma herhangi bir modda kullanılabilir.

### Algılama Aralığı

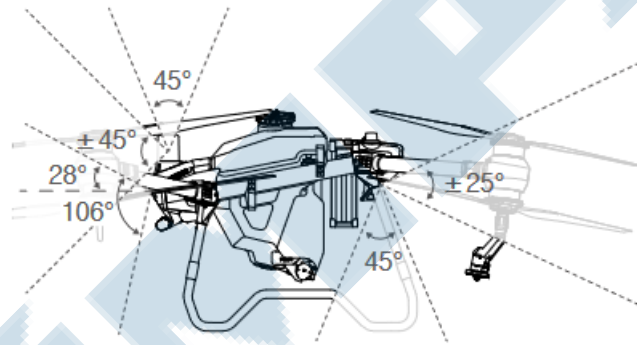
Binoküler görüş sistemi: 90° (yatay), 106° (dikey), 0.4- 25 m,

Aktif faz dizili çok yönlü radar: 360° (yatay), ±45° (dikey),

Aktif faz dizili geri ve aşağı radar: ±60° (yatay), ±25° (dikey), 1.5-30 m(geri), 1-45 m (aşağı),

Hava aracının algılama menzili içinde olmayan engelleri tespit edemeyeceğini unutmayın. Dikkatli uçun.

### Binoküler Görüş Sistemi ve Radarların Algılama Menzili (Dikey)



- Fiili algılama aralığı, engelin boyutuna ve malzemesine bağlı olarak değişir. -5dBsm'den fazla radar kesit alanına (RCS) sahip binalar gibi nesnelere olduğunda fiili algılama aralığı 50 m'dir. GCS değeri -10 dBsm olan elektrik hatları gibi nesnelere algılarken, etkili algılama aralığı yaklaşık 30 m'dir. -f15 bds m RCS'ye sahip kuru ağaç dalları gibi nesnelere algılarken, etkili algılama aralığı yaklaşık 20 m'dir. Fiili algılama mesafesinin dışındaki alanlarda engel algılama etkilenebilir veya kullanılamayabilir,
- Hava aracının altıyla aynı yükseklikte olan bir engelin yakınında dikkatli uçun. Hava aracı engeli algılayamaz, çünkü engelin çoğu hatta tamamı algılama alanı dışındadır.

### Yatay Engelden Kaçınma Kullanımı

Uygulamada yatay ve geriye doğru engellerden kaçınmanın etkinleştirildiğinden emin olun. Engelden kaçınma aşağıdaki iki senaryoda kullanılır;

1. Hava aracı 15 m önünde (hava aracı ileri uçarken) veya 15 m arkasında (geri uçarken) bir engel algıladığında yavaşlamaya başlar, ardından fren yapar ve havada asılı kalır. Hava aracı fren yaparken engele doğru değil engelden uzaklaşarak yavaşlayabilir.

2. Hava aracı yakınlarda bir engel algılırsa hemen fren yapar ve havada asılı kalır. Kullanıcılar hava aracını fren yaparken kontrol edemez.

Kullanıcılar hava aracının tam kontrolünü yeniden kazanmak için engelden uzağa uçabilirler.



- Hava aracı 7 m/s'den daha yüksek bir hızda geriye doğru uçuşunda arkadaki engellerden kaçınma devre dışı bırakılır. Dikkatli uçuş.
- Otomatik iniş sırasında engellerden kaçınma devre dışı bırakılır. Otomatik iniş sırasında hava aracını manuel olarak kontrol ederken hava aracını dikkatli kumanda ettiğinizden emin olun.



Uygulamada geriye doğru engellerden kaçınma devre dışı bırakılırsa, hava aracı geri uçarken arkasındaki engelleri algılayamaz.

### Yukarı Radar Kullanımı

Radar modülünün yukarı doğru engellerden kaçınma işlevinin etkinleştirildiğinden emin olun. Engellerden kaçınma aşağıdaki iki senaryoda kullanılır;

1. Hava aracı 3 m uzaklıkta bir engel algıladığında yavaşlamaya başlar ve fren yapar ve yerinde havada asılı kalır.
2. Hava aracı yakınlarda bir engel algılırsa hemen fren yapar.

Kullanıcılar engel yönünde hızlanamazlar fakat hava aracı fren yaparken veya havada asılı kalırken engelden uzağa doğru uçabilirler.

### Arazi Takibi ve Atlama İşlevlerinin Kullanımı

Uygulamadaki Sensor Settings'de (sensör ayarlarında) ortama uygun görev arazisini seçin ve Auto Terrain Follower (Otomatik Arazi Takipçisini) ve Obstacle Bypassing'i (Engel Atlamayı) etkinleştirin. Her görev alanı türü ilgili çalışma modları için uygundur. Aşağıdaki açıklamalara bakın.



- Gece veya karanlık ortamlarda atlama devre dışı bırakılır. Dikkatli uçuş.
- Enerji hatları gibi bazı durumlarda atlama işlevi engeli başarılı bir şekilde atlayamayabilir. Kullanıcılar hava aracını manuel olarak kumanda ederek engeli atlayabilirler.
- Hava aracı su üzerinde uçarken arazi takibi etkilenecektir. Dikkatli uçuş.



Engel atlama etkinleştirildiğinde hava aracının maksimum uçuş hızı 7 m/s ve bitki örtüsü üzerindeki yükseklik 2,5 ila 8 m arasında sınırlandırılacaktır.

### Mapping/Field on Flatland (Düz Arazi üzerinde Haritalama/Alan)

Bu arazi görevi belirgin yüzey yüksekliği değişiklikleri olmayan alanlarda Mapping (Haritalama) veya Route (Rota), A-B Route (A-B Rotası) ve Manual operasyonlar için uygundur.

1. Görev alanı olarak Flatland on (Düz Arazide) Mapping/Field'ı (Haritalama/Alan) seçin
2. Yalnız Auto Terrain Follow'u (Otomatik Arazi İzlemeyi) etkinleştirin. İstenen çalışma moduna girin ve bitki örtüsünün üzerindeki yüksekliği ayarlayın. Operasyon başladıktan sonra hava aracı önceden belirlenmiş yükseklikte bitki örtüsünün üzerinde uçacaktır.
3. Hem Auto Terrain Follower (Otomatik Arazi Takipçisini) hem de Obstacle Bypassing'i (Engel Atlamayı) etkinleştirin (yalnızca Route ve A-B Route işlemlerini destekler). Route veya A-B Route işlemi başlatıldıktan sonra hava aracı algılanan engelleri otomatik olarak atlayacaktır. Kontrol çubuğunun hareket ettirilmesi otomatik atlamayı duraklatabilir. Atlama başarısız olursa, hava aracı havada asılı kalacaktır. Kullanıcılar hava aracını manuel olarak kontrol ederek engeli atlayabilirler.

## Düzlük ve Dağlık Arazide Meyve Bahçesi

Hem Fruit Orchard on Flatland (Düzlük Meyve Bahçesi) hem de Mountain Land (Dağlık Arazi) seçenekleri Route (Rota) ve A-B Route (A-B Rotası) operasyonları için uygundur. Fruit Orchard on Flatland (Düz Arazideki Meyve Bahçesi) belirgin yüzey yüksekliği olmayan araziler için uygundur. Mountain Land (Dağ Arazisi) dağ bitkileri ve meyve ağaçları ile kaplı dalgalı araziler için uygundur. Mountain Land modunda engelleri aşmak için dikey olarak uçmak önceliklidir. Her iki mod da aynı işlem talimatlarına sahiptir.

1. İlgili görev alanı tipini seçin
2. Terrain Follow (Arazi Takibi) ve Obstacle Bypass'ı (Engel Atlama) etkinleştirin. Route (Rota) veya A-B Route (A-B Rotası) işlemi başlatıldıktan sonra hava aracı önceden ayarlanmış yükseklikte bitki örtüsünün üzerinde uçacak ve algılanan engelleri otomatik olarak atlayacaktır. Kontrol çubuğunun hareket ettirilmesi otomatik atlamayı duraklatabilir. Atlama başarısız olursa hava aracı yerinde havada asılı kalacaktır. Kullanıcılar hava aracını manuel olarak kontrol ederek engeli atlayabilirler.

## Radar Kullanım Uyarısı



- Çalıştırırken veya uçuştan hemen sonra radar modülünün metal parçalarına DOKUNMAYIN veya ellerinizin veya vücudunuzun temas etmesine izin vermeyin.
- Hava aracının her zaman tam kontrolünü sağlayın ve sadece radar modülüne ve DJI Agras uygulamasına güvenmeyin. Hava aracını her zaman doğrudan görüş hattı (VLOS) içinde tutun. Engellerden kaçınmak için kendi takdirinizi kullanarak hava aracını manuel olarak uçurun.
- Manuel çalışma modunda kullanıcılar uçağın tam kontrolüne sahiptir. Kullanırken uçuş hızına ve yönüne dikkat edin. Çevredeki ortamın farkında olun ve radar modülünün kör noktalarından kaçının.
- Attitude modunda (Vaziyet) engellerden kaçınma işlevleri devre dışı bırakılır.
- Hava aracı uçuş yönünde eğimli bir hat, eğimli elektrik direği veya enerji hattı gibi nesnelere algılarken, radar elektromanyetik dalgalarının çoğu diğer yönlere yansıtıldığından radar algılama performansı etkilenecektir. Dikkatli uçuşun.
- Radar modülü yalnızca çalışma aralığı içinde hava aracının bitki örtüsünden belirli bir mesafede sabit bir mesafeyi korumasını sağlar. Hava aracının bitki örtüsünden olan mesafesini her zaman takip edin.
- Eğimli yüzeyler üzerinde uçarken daha dikkatli olun. Farklı uçuş hızlarında önerilen maksimum eğim 1 m/s'de 10°, 3 m/s'de 6° ve 5 m/s'de 3°'dir.
- Yerel telsiz/radyo iletim yasalarına ve düzenlemelerine uyun.
- Radar modülünün hassasiyeti kısa bir mesafe içinde birden fazla hava aracı çalıştırıldığında azalabilir. Dikkatli kullanın.
- Radar modülü hassas bir alettir. Radar modülünü SIKMAYIN, TIKLAMAYIN veya VURMAYIN.
- Kullanmadan önce radar modülünün temiz olduğundan ve dış koruyucu kapağın çatlak, yıpranmış, çökük veya şekil bozukluğu olmadığından emin olun.



Radar modülünün koruyucu kapağını temiz tutun. Yüzeyi yumuşak nemli bir bezle temizleyin ve tekrar kullanmadan önce havayla kurutun.

## Binoküler Görüş Sistemi Kullanım Uyarıları



- Binoküler görüş sisteminin performansı ışık yoğunluğundan ve üzerinden uçulan yüzeyin deseni veya dokusundan etkilenir. Hava aracını aşağıdaki durumlarda çok dikkatli kullanın
  - a Tek renkli yüzeyler üzerinde uçarken (örneğin saf siyah, saf beyaz, saf yeşil)
  - b Yüksek yansıtıcı yüzeyler üzerinde uçarken
  - c Su veya şeffaf yüzeyler üzerinde uçarken
  - d Işığın sık veya büyük ölçüde değiştiği bir alanda uçarken
  - e Aşırı karanlık (< 10 lux) veya parlak (> 10.000 lux) yüzeyler üzerinde uçarken
  - f Tekrar eden aynı desenler veya dokular veya çok seyrek desenler veya dokulara sahip yüzeyler üzerinde uçarken
- Binoküler görüş sisteminin kameralarını her zaman temiz tutun.
- Binoküler görüş sistemi, mesafe belirleme verilerini elde etmek için çevredeki ortamın görüntülerine dayandığından, çevrede net desenler ve yeterli ışık olduğundan emin olun.
- Hava aracı loş bir ortamda veya su veya net hatları olmayan yüzeyler üzerinde çalıştırıldığında binoküler görüş sisteminin engel algılama işlevi düzgün çalışmayabilir.



Binoküler görüş sisteminin kameralarını temiz tutun. Hava aracının kapalı olduğundan emin olun. Önce büyük kum veya parçalarını uzaklaştırın, ardından toz veya diğer kirleri temizlemek için merceği temiz yumuşak bir bezle silin.

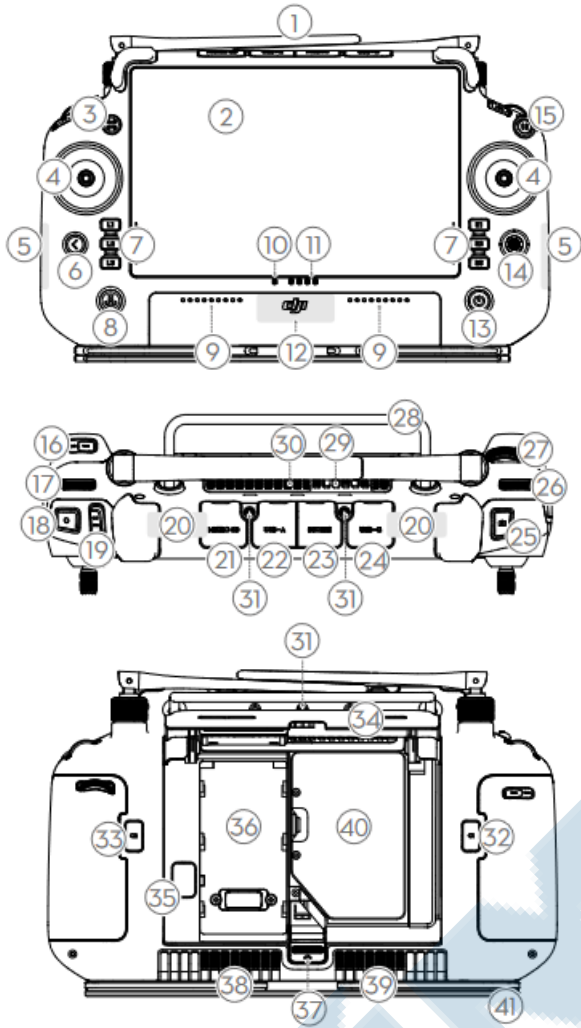
## Kontrol İstasyonu

### Profil

DJI RC Plus uzaktan kumandası kontrol istasyonu olarak kullanılır. Uzaktan kumanda, maksimum 7 km (2,5 m yükseklikte) iletim mesafesine sahip, özel nitelikli OcuSync görüntü iletim teknolojisinin en son sürümü olan DJI O3 Agram'a sahiptir. [1] Uzaktan kumanda Android işletim sistemi tarafından yönetilen yerleşik bir 7.02-in yüksek parlaklıkta dokunmatik ekrana sahiptir. Kullanıcılar Wi-Fi veya DJI Hücresel Dongle aracılığıyla internete bağlanabilir. Yenilenen DJI Agram uygulama tasarımı ve uzaktan kumandadaki çok çeşitli düğmeler sayesinde işlemler her zamankinden daha rahat ve doğru yürütülür. Uzaktan kumandanın maksimum çalışma süresi dahili pil ile 3 saat 18 dakika ve uzun ve yüksek yoğunluklu işlemleri hizmet için harici WB37 Akıllı Pil ile monte edildiğinde 6 saattir.

[1] Uzaktan kumanda, elektromanyetik parazit olmayan açık bir alanda ve yaklaşık 2,5 m (8,2 ft) yükseklikte maksimum iletim mesafesine (FCC/NCC: 7 km (4,35 mi); SRRC: 5 km (3,11 mi); CE/MIC: 4 km (2,49 mi)) ulaşabilir.

## Uzaktan Kumandaya Genel Bakış

**1. Harici RC (Radyo) Antenleri**

Hava aracı kontrol ve görüntü sinyalini aktarır

**2. Dokunmatik Ekran**

Sistem ve uygulama ekranlarını görüntüler ve 10 adede kadar dokunma noktasını destekler. DJI Agras'ı çalıştıran Android tabanlı cihaz.

**3. İşaret Düğmesi (ayrılmış)****4. Kumanda Çubukları**

Hava aracının hareketini kontrol eder. Kontrol modu DJI Agras'ta ayarlanabilir.

**5. Dahili Wi-Fi Antenleri**

Kullanım sırasında dahili Wi-Fi antenlerini engellemeyin, aksi takdirde sinyaller etkilenebilir.

**6. Geri Düğmesi**

Önceki ekrana dönmek için bir kez basın. Ana ekrana dönmek için iki kez basın. Düğme kombinasyonunu etkinleştirmek için geri düğmesini basılı tutun ve başka bir düğmeye basın. Daha fazla bilgi için Düğme Kombinasyonları bölümüne bakın.

**7. L1/L2/L3/R1/R2/R3 Düğmeleri**

Uygulamada bu fiziksel düğmelerin yanında düğmeler görüntülediğinde veya uygulamadaki istemler L1/L2/L3/R1/R2/R3'ü içerdiğinde, dokunmatik ekrana dokunmak yerine çalıştırmak için uzaktan kumandadaki ilgili düğmeye basın.

**8. Eve Dön (RTH) Düğmesi**

RTH'yi başlatmak için basılı tutun. RTH'yi iptal etmek için tekrar basın.

**9. Mikrofonlar****10. Durum LED'leri**

Uzaktan kumandanın durumunu gösterir. Daha fazla bilgi için ana ekran kılavuzuna bakın.

**11. Pil Seviyesi LED'leri**

Dahili pilin mevcut seviyesini görüntüler.

**12. Dahili GNSS Antenleri**

Kullanım sırasında dahili GNSS antenlerini engellemeyin. Aksi takdirde konumlandırma doğruluğu etkilenebilir.

**13. Güç Düğmesi**

Mevcut pil seviyesini kontrol etmek için bir kez basın. Uzaktan kumandayı açmak veya kapatmak için düğmeye basın ve ardından basılı tutun. Uzaktan kumanda açıldığında, dokunmatik ekranı açmak veya kapatmak için bir kez basın

**14. 5D Düğmesi****15. Uçuş Duraklat Düğmesi (ayrılmış)****16. C3 Düğmesi**

DJI Agras başlatıldıktan sonra yatay engellerden kaçınmayı etkinleştirmek veya devre dışı bırakmak için basın.

**17. Sol Kadran**

Manuel çalışma modunda püskürtme hızını ayarlamak için çevirin.

**18. Püskürtme / Serpme Düğmesi**

Manuel çalıştırma modunda püskürtmeyi / serpmeyi başlatmak veya durdurmak için basın.

**19. Uçuş Modu Anahtarı**

Anahtarın üç konumu şunlara karşılık gelir: N modu (Normal), S modu (Attitude) ve F modu (Normal).

**20. Dahili RC (Radyo) Antenleri**

Hava aracı kontrol ve görüntü sinyallerini aktarır. Kullanım sırasında dahili RC antenlerini engellemeyin. Aksi takdirde sinyaller etkilenebilir

**21. microSD Kart Yuvası**

microSD kart takma yuvası.

**22. USB-A Port**

RTK Dongle gibi cihazları bağlamak için.

**23. HDMI Port**

Harici ekran bağlantısı için HDMI sinyali çıkışı.

**24. USB-C Port**

Uzaktan kumandayı şarj etmek veya donanım yazılımını güncellemek ve DJI Assistant 2 yazılımı aracılığıyla günlükleri dışa aktarmak üzere bilgisayara bağlantı portu.

**25. FPV/Map Değıştirme Düğmesi**

DJI AGRAS'taki Operation View (Operasyon Ekranında) FPV (Birinci-Şahıs-Görüşü) ve Map View ( Harita Görünümü) arasında geçiş yapmak için basın.

**26. Sağ Kadran**

FPV kameranın eğimini ayarlamak için çevirin.

**27. Kaydırma Tekerleği (ayrılmış)**

**28. Tutamak**

**29. Hoparlör**

**30. Havalandırma**

Isı tahliyesi için. Kullanım sırasında havalandırmayı engellemeyin.

**31. Ayrılmış Montaj Delikleri**

**32. C1 Düğmesi**

A-B Route çalışma modunda, A Noktasını eklemek için basın.

**33. C2 Düğmesi**

A-B Route çalışma modunda, B Noktasını eklemek için basın.

**34. Arka Kapak**

**35. Pil Çıkarma Düğmesi**

**36. Pil Bölmesi**

WB37 Akıllı Pili takma bölmesi.

**37. Arka Kapak Açma Düğmesi**

**38. Alarm**

**39. Hava Girişi**

Soğutma için. Kullanım sırasında hava girişini engellemeyin.

**40. Dongle Bölmesi**

Bölmedeki USB-C konektörü, DJI Hücresel Dongle'ı bağlamak için kullanılır.

**41. Askı Bağlantısı**

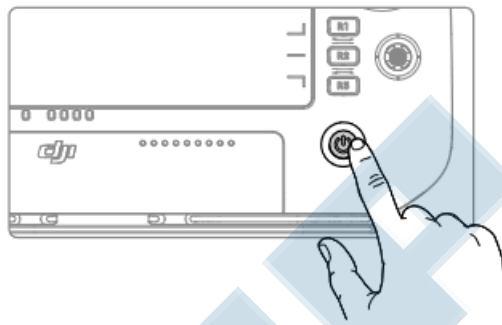


## Uzaktan Kumanda Kullanımı

### Uzaktan Kumandayı Açma ve Kapatma

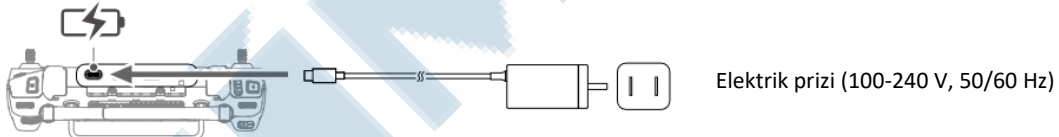
Uzaktan kumandaya güç sağlamak için hem dahili pil hem de harici pil kullanılabilir. Pil seviyesi, uzaktan kumanda veya harici pil üzerindeki pil seviyesi LED'leri ile gösterilir. Uzaktan kumandayı açmak için aşağıdaki adımları izleyin.

1. Uzaktan kumanda kapalı olduğunda, dahili pilin mevcut pil seviyesini kontrol etmek için güç düğmesine bir kez basın. Harici pilin mevcut pil seviyesini kontrol etmek için harici pildeki pil seviyesi düğmesine basın. Pil seviyesi çok düşükse, kullanmadan önce şarj edin.
2. Uzaktan kumandayı açmak için güç düğmesine bir kez basın ardından basılı tutun.
3. Uzaktan kumanda açıldığında bip sesi çıkarır. Bağlantı tamamlandığında durum LED'i sabit yeşil yanar.
4. Uzaktan kumandayı kapatmak için adım 2'yi tekrarlayın.



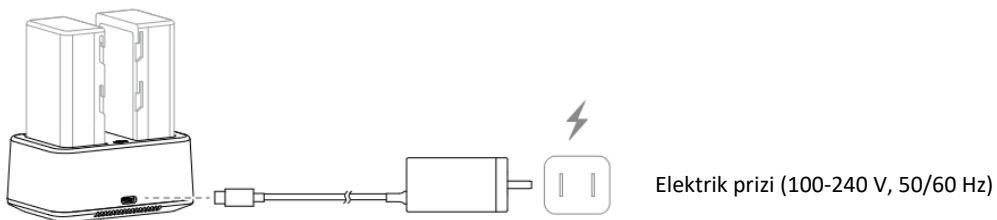
### Pilleri Şarj Etme

1. Hem dahili hem de harici pilleri aynı anda şarj etmek için DJI 65W Taşınabilir Şarj Cihazını kullanın.



- Uzaktan kumandayı şarj etmek için sağlanan şarj cihazını kullanın. Aksi takdirde, maksimum nominal gücü ve gerilimi 65 W ve 20 V olan yerel olarak onaylanmış bir USB-C şarj cihazı kullanın.
- Uzaktan kumandanın dahili ve harici pillerini en az üç ayda bir tamamen şarj edin ve boşaltın. Pil uzun süre saklandığında tükenecektir.

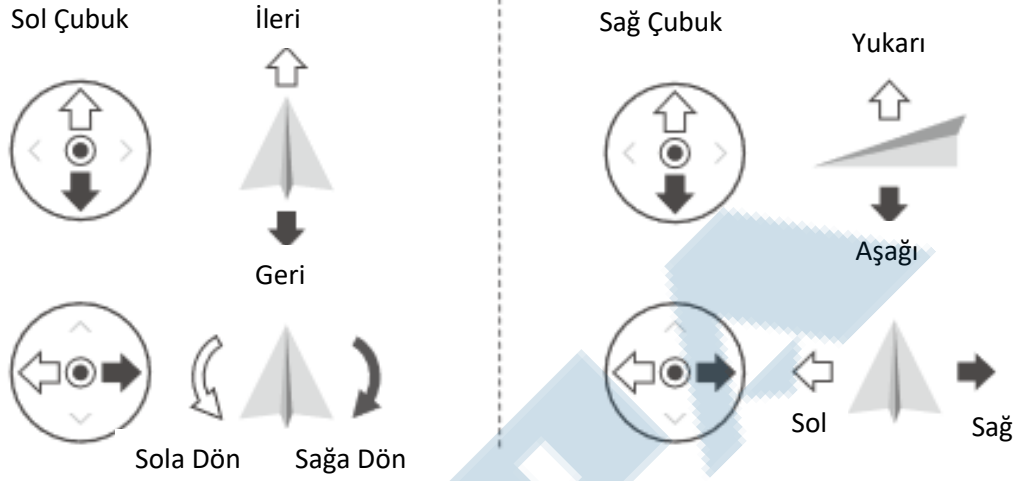
2. Harici pili şarj etmek için WB37 Pil Şarj Merkezini (USB-C) ve 65W Taşınabilir Şarj Cihazını kullanın. Daha fazla bilgi için WB37 Pil Şarj Merkezi (USB-C) Kullanıcı Kılavuzuna bakın.



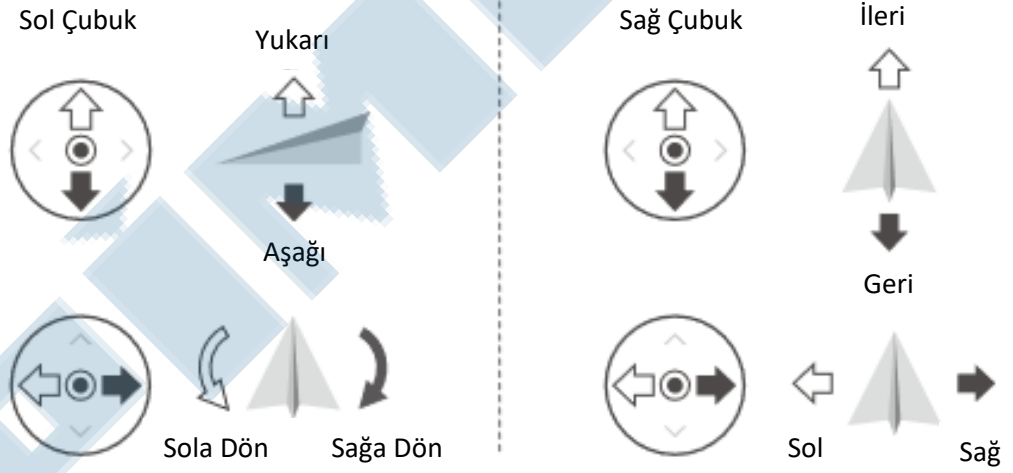
## Hava Aracının Kullanımı

Bu bölüm hava aracının yönlendirilmesinin uzaktan kumanda ile nasıl kontrol edileceğini açıklar. Kumanda Mod 1, Mod 2 veya Mod 3 olarak ayarlanabilir.

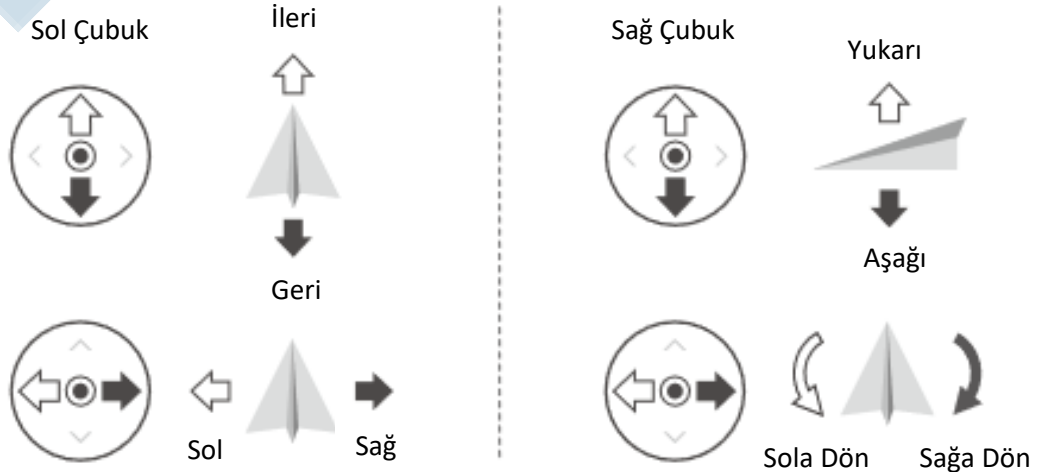
### Mode 1




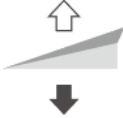






### Mode 2



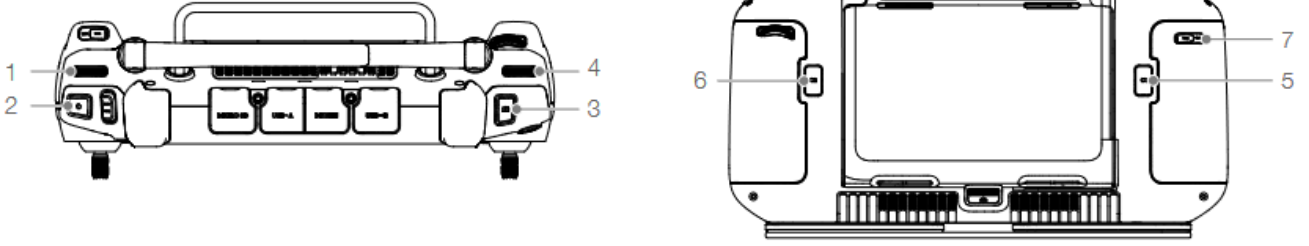
### Mode 3



Örneğin, aşağıdaki açıklama Mod 2'yi kullanır.

Uzaktan Kumanda (Mod 2)	Hava Aracı ( ● burun yönünü belirtir)	Notlar
<p>Sol Çubuk</p> 		<p><b>Gaz Çubuğu:</b> Hava aracının yüksekliğini kontrol etmek için sol çubuğu dikey olarak hareket ettirin. Yükselmek için yukarı, alçalmak için aşağı itin. Motorlar rölanti hızında dönerken kalkış yapmak için sol çubuğu kullanın. Çubuk orta konumdaysa hava aracı havada yerinde asılı kalır. Çubuk orta konumdan ne kadar uzağa itilirse, hava aracı o kadar hızlı irtifa değiştirir.</p>
<p>Sol Çubuk</p> 		<p><b>Sapma Çubuğu:</b> Hava aracının yönünü kontrol etmek için sol çubuğu yatay olarak hareket ettirin. Hava aracını saat yönünün tersine döndürmek için sola, saat yönünde döndürmek için sağa itin. Çubuk orta konumdaysa, hava aracı havada yerinde asılı kalır. Çubuk orta konumdan ne kadar uzağa itilirse, hava aracı o kadar hızlı döner.</p>
<p>Sağ Çubuk</p> 		<p><b>Yunuslama Çubuğu:</b> Uçağın eğimini kontrol etmek için sağ çubuğu dikey olarak hareket ettirin. İleri uçmak için yukarı itin ve geri uçmak için aşağı bastırın. Çubuk orta konumdaysa, hava aracı havada yerinde asılı kalır. Daha büyük bir eğim açısı ve daha hızlı uçuş için çubuğu daha fazla itin.</p>
<p>Sağ Çubuk</p> 		<p><b>Yatış Çubuğu:</b> Hava aracının yatışını kontrol etmek için sağ kontrol çubuğunu yatay olarak hareket ettirin. Sola uçmak için çubuğu sola, sağa uçmak için sağa itin. Çubuk orta konumdaysa, hava aracı havada yerinde asılı kalır. Daha büyük ve daha hızlı dönüş açısı için çubuğu daha fazla itin.</p>

## Püskürtme Sisteminin Kontrolü



### 1. Sol Kadran

Manuel çalıştırma modunda, püskürtme hızını azaltmak için sola, artırmak için sağa çevirin. \* Uygulama, mevcut püskürtme hızını gösterir.

\* Püskürtme hızı sprinkler modeline ve sıvının viskozitesine göre değişiklik gösterebilir.

### 2. Püskürtme/Serpme Düğmesi

Manuel çalıştırma modunda, püskürtmeyi başlatmak veya durdurmak için basın.

### 3. FPV/Map Değişirme Düğmesi

DJI Agras'taki Operation View (Operasyon Ekranında) FPV (Birinci-Şahıs-Görüşü) ve Map View (Harita Görünümü) arasında geçiş yapmak için basın.

### 4. Sağ Kadran

Hava aracı Mapping (Haritalama) işlemi gerçekleştiriyorsa, FPV kameranın eğimini ayarlamak için kadranı çevirin. Mapping (Haritalama) işlemi sırasında eğim ayarlanamaz.

### 5. C1 Düğmesi

A-B Route (A-B Rota) işleminde rotanın A Noktasını kaydeder.

### 6. C2 Düğmesi

A-B Route (A-B Rota) işleminde rotanın B Noktasını kaydeder.

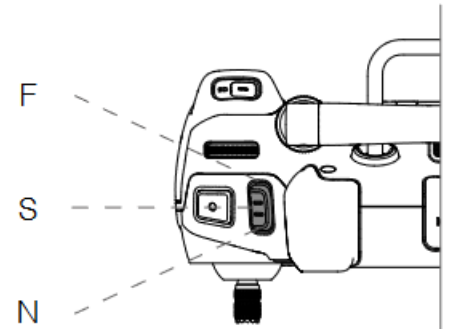
### 7. C3 düğmesi



DJI Agras havalandıktan sonra yatay engellerden kaçınmayı etkinleştirmek veya devre dışı bırakmak için basın.

## Uçuş Modu Anahtarı

Uçuş modları arasında geçiş yapmak için düğmenin konumunu değiştirin.

Konum	Uçuş Modu
N	N-mode (Normal)
S	S-mode (A modu, Attitude ile eşlenir)
F	F-mode (Normal)

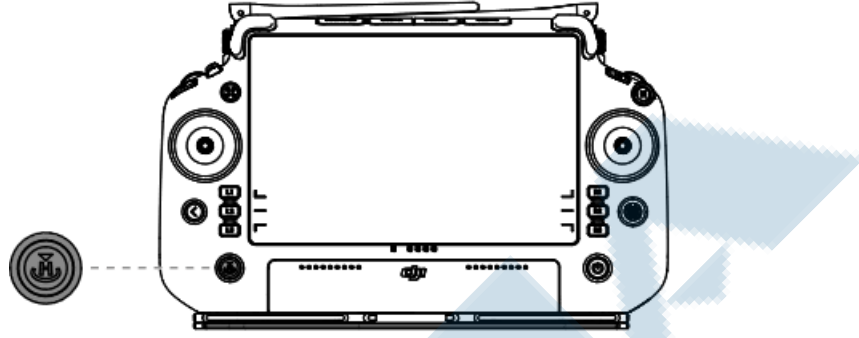


Uzaktan kumandadaki anahtarın konumundan bağımsız olarak, hava aracı varsayılan olarak N modunda başlar. Uçuş modlarını değiştirmek için, önce DJI Agras'ta Operation View'a (Operasyon Görünümü) gidin,  ögesine ve ardından  ögesine dokununuz ve Advanced Settings'de (Gelişmiş Ayarlar) "Enable Attitude Mode" ögesini etkinleştirin. Attitude modunu etkinleştirdikten sonra, uçuş modunu Attitude olarak değiştirmek için anahtarı N veya F konumuna ve ardından S konumuna getirin.

Uygulamada önceden A modu etkinleştirilmiş olsa bile, hava aracı açıldıktan sonra varsayılan olarak N modunda çalışmaya başlar. A modu gerektiğinde, uzaktan kumandayı ve hava aracını açtıktan sonra yukarıda belirtildiği gibi Uçuş Modu anahtarını değiştirin.

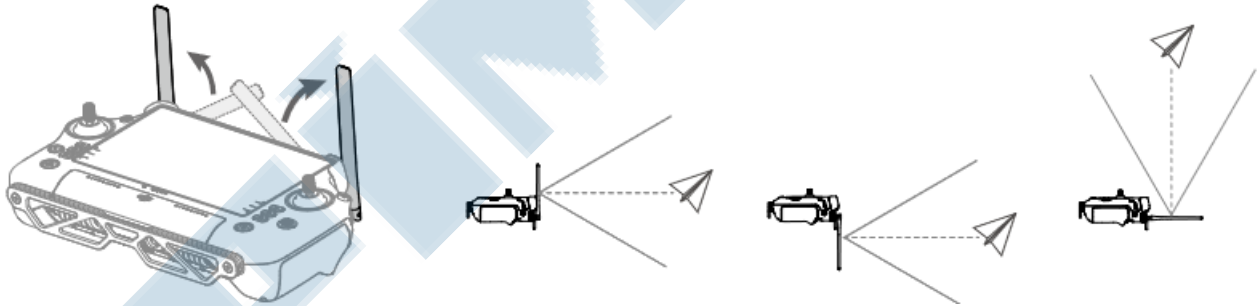
### RTH (Eve Dön) Düğmesi

Hava aracını en son kaydedilen başlangıç noktasına geri getirmek için RTH düğmesini basılı tutun. Eve dönüş sırasında RTH Düğmesinin etrafındaki LED beyaz renkte yanıp söner. Kullanıcılar, ev noktasına uçarken hava aracının yüksekliğini kontrol edebilir. RTH'yi iptal etmek ve hava aracının kontrolünü yeniden kazanmak için bu düğmeye tekrar basın.



### Optimum İletim Bölgesi

Antenleri kaldırın ve ayarlayın. Antenlerin konumu uzaktan kumanda sinyalinin gücünü etkiler. Uzaktan kumandanın harici RC (Radyo) antenlerinin yönünü, kumandanın ve hava aracının optimum iletim içinde olacakları şekilde ayarlayın.

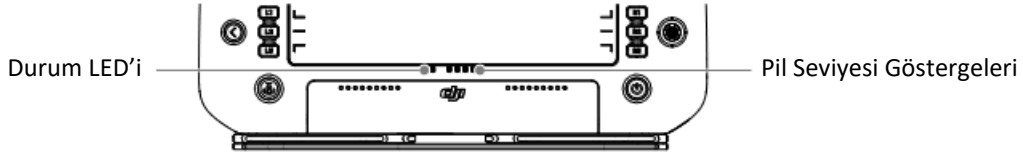


### Düğme Kombinasyonları

Düğme kombinasyonları yardımıyla sık kullanılan bazı özellikler etkinleştirilebilir. Belirli bir işlevi yürütmek için geri düğmesini ve diğer düğmeyi aynı anda kullanın.

Düğme Kombinasyonları	Açıklama
Geri Düğmesi + Sol Kadran	Ekran parlaklığını ayarlayın
Geri Düğmesi + Sağ Kadran	Sistem sesini ayarlayın
Geri Düğmesi + Püskürtme Düğmesi	Ekranı kaydet
Geri Düğmesi + FPV/Map Değiştirme Düğmesi	Ekran görüntüsü yakala
Geri Düğmesi + 5D Düğmesi	Yukarı al - Ana Sayfa; aşağı al - Hızlı Ayarlar; sola al - Son açılan uygulamalar.

## Uzaktan Kumanda LED'leri



Pil seviyesi göstergeleri, kumandanın pil seviyesini gösterir. Durum LED'i bağlantı durumunu ve kontrol çubuğu, düşük pil seviyesi ve yüksek sıcaklık için uyarıları görüntüler.

Yanıp Sönme Şekli	Açıklama
Sabit kırmızı	Hava aracı bağlantısı kesildi
Yanıp sönen kırmızı	Düşük hava aracı pil seviyesi
Sabit yeşil	Hava aracı ile bağlantılı
Yanıp sönen mavi	Uzaktan kumanda bir hava aracına bağlanıyor
Sabit sarı	Donanım yazılımı güncellemesi başarısız oldu
Yanıp sönen sarı	Düşük uzaktan kumanda pil seviyesi
Yanıp sönen camgöbeği	Kontrol çubukları ortalanmamış

Pil Seviye Göstergeleri				Pil Seviyesi
●	●	●	●	75%~100%
●	●	●	○	50%~75%
●	●	○	○	25%~50%
●	○	○	○	0%~25%



## Uzaktan Kumanda Uyarısı

Uzaktan kumanda bir hata uyarısı veya ikaz vermek için titrer ve bip sesi çıkarır. Ayrıntılı bilgi için dokunmatik ekrandaki veya DJI Agras uygulamasındaki gerçek zamanlı istemlere bakın. Bazı uyarıları devre dışı bırakmak için ekranı yukarıdan aşağı kaydırın ve Quick Settings'de (Hızlı Ayarlar) Do Not Disturb'ü (Rahatsız Etmeyin) seçin.

Silent (Sessiz) modda, RTH (Eve Dön) sırasındaki uyarılar ve uzaktan kumanda veya hava aracı için düşük pil uyarıları da dahil olmak üzere tüm sesli uyarılar ve ikazlar devre dışı bırakılır. Dikkatli uçuş.

## Uzaktan Kumandayı Bağlama

Uzaktan kumanda geldiğinde hava aracına bağlıdır. Bağlantı yalnızca yeni bir uzaktan kumanda ilk kez kullanıldığında gereklidir. Multi-Aircraft Control (Çoklu Hava Aracı Kontrolü) işlevini kullanırken, tüm hava araçlarının aynı uzaktan kumandaya bağlanması gerekir.

1. Uzaktan kumandayı ve DJI Agras'ı açın. Hava aracını açın.
2. Operation View'a (İşlem Görünümü) girmek için Execute Operation (İşlemi Yürüt) ögesine dokunun ve  ardından  ögesine dokunun. Single Linking'e (Tek Bağlantı) ve ardından Start Linking'e dokunun.

3. Akıllı Uçuş Bataryasındaki güç düğmesini beş saniye basılı tutun. Akıllı Uçuş Bataryası LED'leri sıralı olarak yanıp sönerken bağlantının devam ettiğini gösterir.
4. Bağlantı başarılı olursa, uzaktan kumandadaki durum LED'i sabit yeşil yanar. Bağlantı başarısız olursa, bağlantı durumuna tekrar girerek yeniden deneyin.

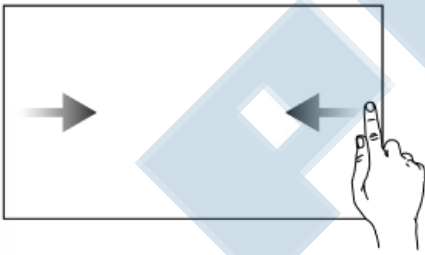
## Dokunmatik Ekran Kullanımı

### Ana Ekran

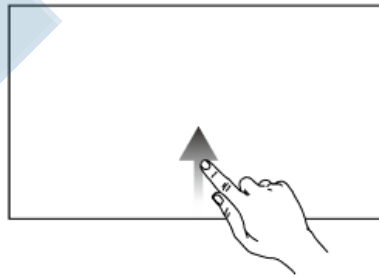


Üst çubuk, saati, ağ durumunu ve aynı zamanda uzaktan kumandanın dahili ve harici pillerinin düzeylerini gösterir.

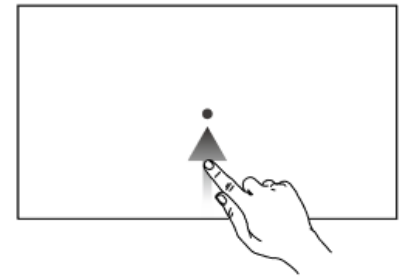
### İşlemler



Önceki ekrana dönmek için ekranın solundan veya sağından ortasına kaydırın



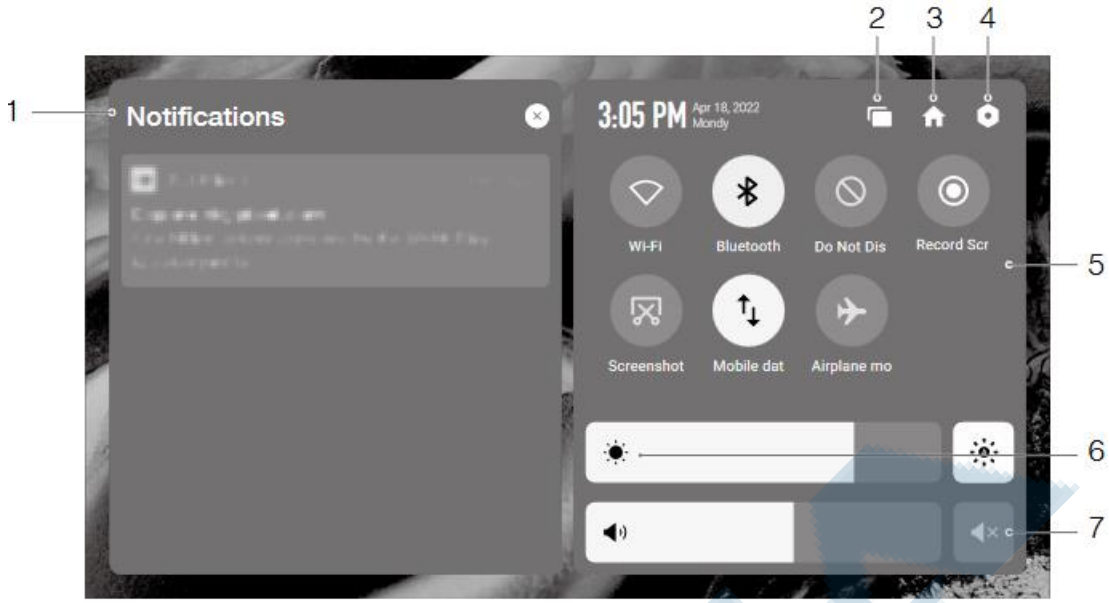
Ana ekrana dönmek için ekranın altından yukarıya doğru kaydırın



En son açılan uygulamalara erişmek için ekranın altından yukarı kaydırın ve basılı tutun.

## Hızlı Ayarlar

Hızlı Ayarlar'a girmek için ekranı yukarıdan aşağı kaydırın.



### 1. Notifications (Bildirimler)

Sistem veya uygulama bildirimlerini görüntülemek için dokununuz.


### 2. Son Kullanılanlar

En son açılan uygulamaları görüntülemek ve bunlara geçmek için  dokununuz.








### 3. Ana Ekran

Ana ekrana dönmek için  dokununuz.



### 4. Sistem Ayarları

Sistem ayarlarına ulaşmak için  dokununuz.


### 5. Kısa yollar

-  Wi-Fi'yi etkinleştirmek veya devre dışı bırakmak için dokununuz. Ayarlara girmek ve bir Wi-Fi ağına bağlanmak veya eklemek için basılı tutunuz.
-  Bluetooth'u etkinleştirmek veya devre dışı bırakmak için dokununuz. Ayarları açmak ve yakındaki Bluetooth cihazlarına bağlanmak için dokununuz ve basılı tutunuz.
-  RAHATSIZ ETMEYİN modunu etkinleştirmek için dokununuz. Sistem istemleri bu modda devre dışı bırakılacaktır.
-  Ekran kaydını başlatmak için dokununuz.
-  Ekranın görüntüsünü almak için dokununuz.
-  Mobil veri. Mobil verileri açmak veya kapatmak için dokununuz; mobil verileri ayarlamak ve ağ bağlantısı durumunu teşhis etmek için uzun basın.
-  Hava aracı modunu etkinleştirmek için dokununuz. Wi-Fi, Bluetooth ve mobil veriler devre dışı bırakılacaktır.

### 6. Parlaklık Ayarı

Parlaklığı ayarlamak için çubuğu kaydırınız. Otomatik parlaklık moduna geçmek için  simgesine dokununuz. Manuel parlaklık moduna geçmek için  simgesine dokununuz veya çubuğu kaydırınız.

### 7. Sesi Ayarlama

Sesi ayarlamak için çubuğu kaydırınız ve sesi kapatmak için  dokununuz. Sessize alındıktan sonra, ilgili alarm sesleri de dahil olmak üzere uzaktan kumandanın tüm seslerinin tamamen devre dışı bırakılacağını unutmayın. Lütfen sessize alma özelliğini dikkatli bir şekilde açın.



## Gelişmiş Özellikler

### Pusula Kalibrasyonu

Uzaktan kumanda elektromanyetik parazit bulunan yerlerde kullanıldıktan sonra pusulanın kalibre edilmesi gerekebilir. Uzaktan kumandanın pusulası kalibrasyon gerektiriyorsa bir uyarı istemi görünecektir. Kalibrasyonu başlatmak için uyarı istemine dokununuz. Diğer durumlarda, uzaktan kumandanızı kalibre etmek için aşağıdaki adımları izleyin.

1. Uzaktan kumandayı açın ve ana ekrana gidin.
2. Settings'e (Ayarlar) dokununuz, aşağı kaydırın ve Compass'a (Pusula) dokununuz
3. Uzaktan kumandanızı kalibre etmek için ekrandaki diyagramı izleyin.
4. Kalibrasyon başarılı olduğunda kullanıcı bir uyarı alacaktır.

### HDMI Ayarları

Dokunmatik ekran, uzaktan kumandanın HDMI bağlantı noktasıyla harici bir ekranla paylaşılabilir. Çözünürlük; Settings, Display ve ardından Advanced HDMI'ya girilerek ayarlanabilir.


### DJI Agras Uygulaması (Bilgi Ekranı ve Kullanıcı Arayüzü)

DJI Agras tarımsal uygulamalar için tasarlanmıştır. Uygulamanın net ve özlü bir arayüzü vardır ve hava aracının, püskürtme sisteminin ve uzaktan kumandaya bağlı diğer cihazların durumunu görüntüler ve kullanıcıların çeşitli ayarları yapılandırmasına olanak tanır. Uygulamanın akıllı operasyon planlama sistemi ile bir alan planlandıktan sonra hava aracı, önceden planlanmış uçuş rotasını otomatik olarak takip edebilir.



### Ana Ekran


#### 1. Belge Yönetimi

 : planlanmış alanları, operasyon ilerlemesini ve reçete haritaları ve yeniden yapılandırma çıktıları gibi kaynakları görüntüleyin. Yerel verileri DJI AG platformundaki verilerle senkronize edebilirsiniz.

#### 2. Kullanıcı Bilgileri

 : hesap bilgilerini görüntüle.


#### 3. Hava Aracı Bilgileri

 : bağlanmış hava aracının donanım yazılımı sürümü gibi bilgilerini görüntüler.


#### 4. Sorun Giderme

 : her modülün hata çözümlerini görüntüleyin ve hata kayıtlarını aktarın.


#### 5. Bildirim Merkezi

 : hava aracında, kullanıcılarda veya operasyonda yapılan herhangi bir değişiklik ile ilgili bildirimleri kontrol edin


#### 6. Genel Ayarlar

 : ölçüm birimleri, ağ teşhisi ve Android sistem ayarları gibi ayarlar için dokununuz.

#### 7. Donanım Bildirimleri

 : donanım yazılımı güncelleme bildirimlerini gösterir. Ürün yazılımı sayfasına girmek için dokununuz.

#### 8. Hava Aracı Bağlantı Durumu

 : hava aracının uzaktan kumandaya bağlı olup olmadığını gösterir

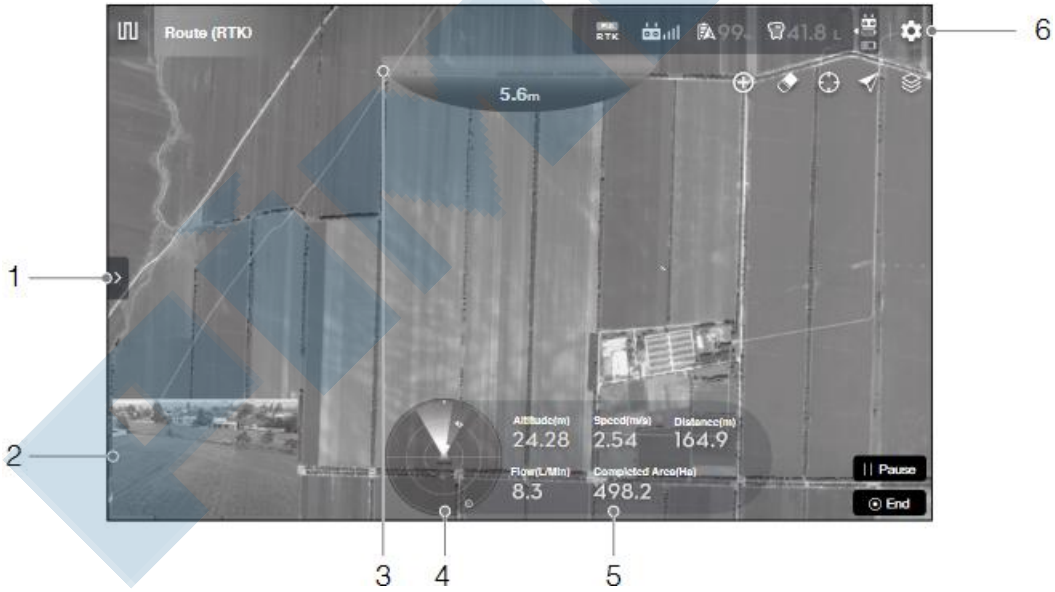
#### 9. Begin (Başla)

Operation View'a (İşlem Görünümü) girmek için dokununuz.

### Operation View (Operasyon Görünümü)

Hava aracı durumunu görüntüleyin, parametreleri ayarlayın, çalışma modları arasında geçiş yapın, alan planlayın ve Operation View'da (Operasyon Görünümü) işlemleri gerçekleştirin.

Ana ekrana dönmek için ekranın solundan veya sağından ortasına doğru kaydırın. İşlev açıklamalarını kontrol etmek için Operation View'daki (Operasyon Görünümü) simgelere veya düğmelere dokununuz ve basılı tutunuz., Operation View'daki (Operasyon Görünümü) diğer ekran bilgileri ve ayar menüsü aşağıdaki bölümde açıklanır.



#### 1. Alan Listesi/ Görev Ayarları

Listeyi genişletmek için > dokununuz.

Hava aracı herhangi bir işlem yapmadığında, alan listesi görüntülenecek, kullanıcılar planlanan alanları ve yürütülen operasyonları görüntüleyebilir.

Bir işlem uygulandığında veya başlatıldığında, kullanıcıların işlem parametrelerini ayarlayabileceği görev ayarları görüntülenecektir. Farklı çalışma modlarında ayarlanabilir parametreler değişiklik gösterir.

## 2. FPV (Birinci-Şahıs Görüşü) Kamera Görünümü

FPV kameradan canlı görüntüyü görüntüler. Map View (Harita Görünümü) ve Camera View (Kamera Görünümü) arasında geçiş yapmak için dokununuz.

## 3. Yukarı Engel Göstergesi

Yukarıya doğru engellerden kaçınma etkinleştirilirse, bir engel algılandığında, ekranın üst kısmında engelden olan mesafeyi de gösteren kırmızı bir bölge belirecektir.

## 4. Radar Göstergesi

Uçağın yönü ve Kalkış Noktası gibi bilgileri görüntüler. Yatay engellerden kaçınma işlevi etkinleştirildiğinde algılanan engellerle ilgili bilgileri gösterir. Kırmızı, sarı ve yeşil bölgeler, yakından uzağa doğru engellerin görece mesafesini gösterir. Ayara bağlı olarak görünen değer mesafeyi metre veya fit olarak gösterir. Yatay engellerden kaçınmayı etkinleştirmek veya devre dışı bırakmak için radar göstergesine dokununuz ve açılır menüde yan engel algılama mesafesini ayarlayınız. Yatay engellerden kaçınma devre dışı bırakıldığında radar göstergesinin etrafında kırmızı bir daire olacaktır.

## 5. Uçuş Telemetrisi ve Operasyon Durumu

Rakım: arazi takip işlevi etkinleştirildiğinde, hava aracı ile hava aracının altındaki en yakın nesne veya yer arasındaki yüksekliği gösterir. Arazi takip işlevi devre dışı bırakılırsa, hava aracı ile kalkış noktası arasındaki irtifayı görüntüler.


Mesafe: hava aracından Kalkış Noktasına olan yatay mesafeyi gösterir.


Hız: hava aracının uçuş hızını gösterir.


Akış: sıvı akış hızını gösterir.


Alan: görev alanıyla ilgili alan değerlerini görüntüler.

## 6. Settings (Ayarlar)

Diğer tüm ayarların parametrelerini görüntülemek ve ayarlamak üzere genişletilmiş menüye girmek için  dokununuz.

 Hava Aracı Ayarları: bağlantı rotası ve RTH hız ve irtifa, maksimum irtifa, maksimum uçuş mesafesi, boş tank noktasının görüntülenip görüntülenmeyeceğini, tank boşken ve bir işlem tamamlandığında gerçekleştirilecek eylemi, uzaktan kumanda sinyalleri kaybolduğunda gerçekleştirilecek eylemi ve işlemin iptal edilip edilmeyeceği, ana nokta konumu, spot ışığı ve gelişmiş ayarlarını bulundurmaktadır.


 Püskürtme Sistemi Ayarları: püskürtme sistemi anahtarının ayarlanması, püskürtme sistemi gerçek zamanlı veri anahtarı, boş tank uyarısı, püskürtme damlacık boyutu, akış ölçer kalibrasyonu, akış ölçerin fabrika ayarlarının geri yüklenmesi ve ağırlık sensörlerinin ayarlanması dahildir.

 RC (Radyo) Ayarları: uzaktan kumandaların bağlanmasını ve kalibre edilmesini, kontrol çubuğu modunun ve özelleştirilebilir düğmelerin ayarlanmasını ve bağlantılı hava aracı bilgilerinin kontrol edilmesini içerir.

•)) Sensör Ayarları: yatay engellerden kaçınma, geri engellerden kaçınma, engellerden kaçınma sesli uyarısı, yukarı engellerden kaçınma, radar hassasiyeti, yan engel algılama mesafesi, uyarı mesafesi, engel mesafesi göstergesi, görev arazisi, arazi izleme ve atlama ve gelişmiş ayarları içerir.

**RTK** RTK Ayarları: RTK sinyal kaynağını ve ilgili ayarları içerir.

**HD** Görüntü Aktarımı Ayarları: kanal modunu ve tarama frekansı tablosu seçimini içerir.

 Hava Aracı Pili: düşük pil uyarı eşiklerini, düşük pil eylemini ve pil bilgilerini içerir.

••• Genel Ayarlar: harita ayarlarını, uçuş rotasını görüntülemeyi ve FPV ayarlarını içerir.

## Komuta ve Kontrol Bağlantısı

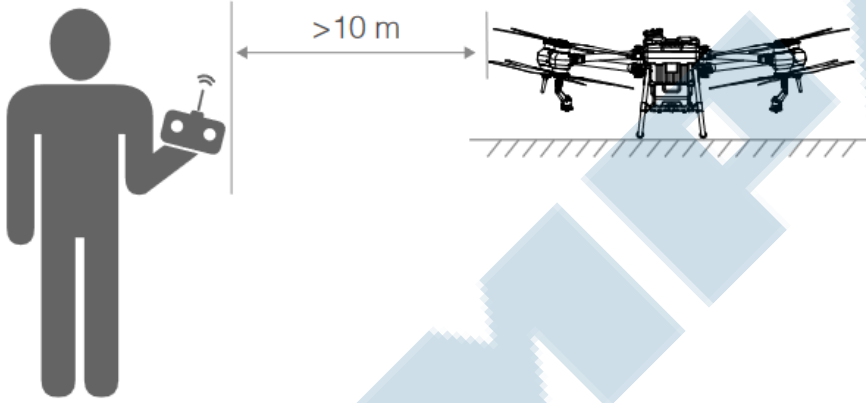
Hava aracı ve uzaktan kumanda arasındaki komuta ve kontrol (C2) bağlantısı, hava aracındaki iki OcuSync anteni ve DJI O3 Agras görüntü iletim sistemi ile DJI O3 Agras iletim teknolojisi kullanılarak kurulur ve maksimum 7 km iletim menzili sunar. Performansı değerleri aşağıda listelenmiştir.

Çalışma Frekansı *	2.4000-2.4835 GHz, 5.725-5.850 GHz
Verici Gücü (EIRP)	2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.8 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <23 dBm (SRR)

\* 5.8 GHz frekansı bazı ülkelerde yasaklanmıştır

## Yer Operasyon Alanı Düzenlemesi

Uçağın açık bir alanda kalkış yapması tavsiye edilir. Kalkış sırasında operatör hava aracından 10 m'den daha fazla uzakta olmalıdır.



## Performans ve Sınırlamalar

### Performans

#### T40

Temel Boş Ağırlık	50 Kg
Maksimum Kalkış Ağırlığı	Püskürtme için maksimum kalkış ağırlığı: 90 kg (deniz seviyesinde) Serpme için maksimum kalkış ağırlığı: 101 kg (deniz seviyesinde)
En Yüksek Hız/Asla Aşılmayacak Hız	10 m/s (deniz seviyesinde)
Dayanıklılık*	18 dk (30Ah akü ile 50 kg kalkış ağırlığı) 7 dk (30Ah pil ile 90 kg kalkış ağırlığı) 6 dk (30Ah akü ile 101 kg kalkış ağırlığı)
Uçuş Pili	Tür: Li-iyon Kapasite: 30 Ah Enerji: 1567 Wh
Maksimum Rüzgar Direnci	6 m/s
Maks. Hizmet Tavanı (Deniz Seviyesinden)	4500 m
Maksimum Uçuş Menzili	2000 m

\* Dayanıklılık laboratuvar ortamında test edilmiştir ve sadece referans amaçlıdır. Gerçek çalışma koşulları altında dayanıklılık azalacaktır.

#### T20P

Temel Boş Ağırlık	32 Kg
Maksimum Kalkış Ağırlığı	Püskürtme için maksimum kalkış ağırlığı: 52 kg (deniz seviyesinde) Serpme için maksimum kalkış ağırlığı: 58 kg (deniz seviyesinde)
En Yüksek Hız/Asla Aşılmayacak Hız	10 m/s (deniz seviyesinde)
Dayanıklılık*	14,5 dk (30Ah akü ile 50 kg kalkış ağırlığı) 7 dk (30Ah pil ile 90 kg kalkış ağırlığı) 6 dk (30Ah akü ile 101 kg kalkış ağırlığı)
Uçuş Pili	Tür: Li-iyon Kapasite: 13 Ah Enerji: 679 Wh
Maksimum Rüzgar Direnci	6 m/s
Maks. Hizmet Tavanı (Deniz Seviyesinden)	4500 m
Maksimum Uçuş Menzili	2000 m

\* Dayanıklılık laboratuvar ortamında test edilmiştir ve sadece referans amaçlıdır. Gerçek çalışma koşulları altında dayanıklılık azalacaktır.

## Yasaklanmış Manevralar

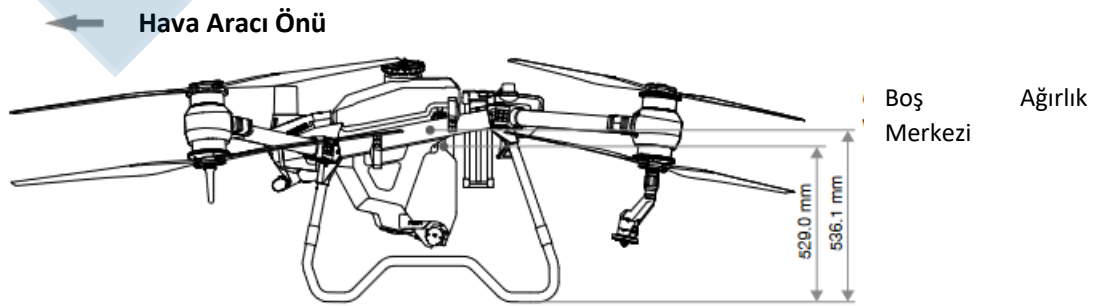
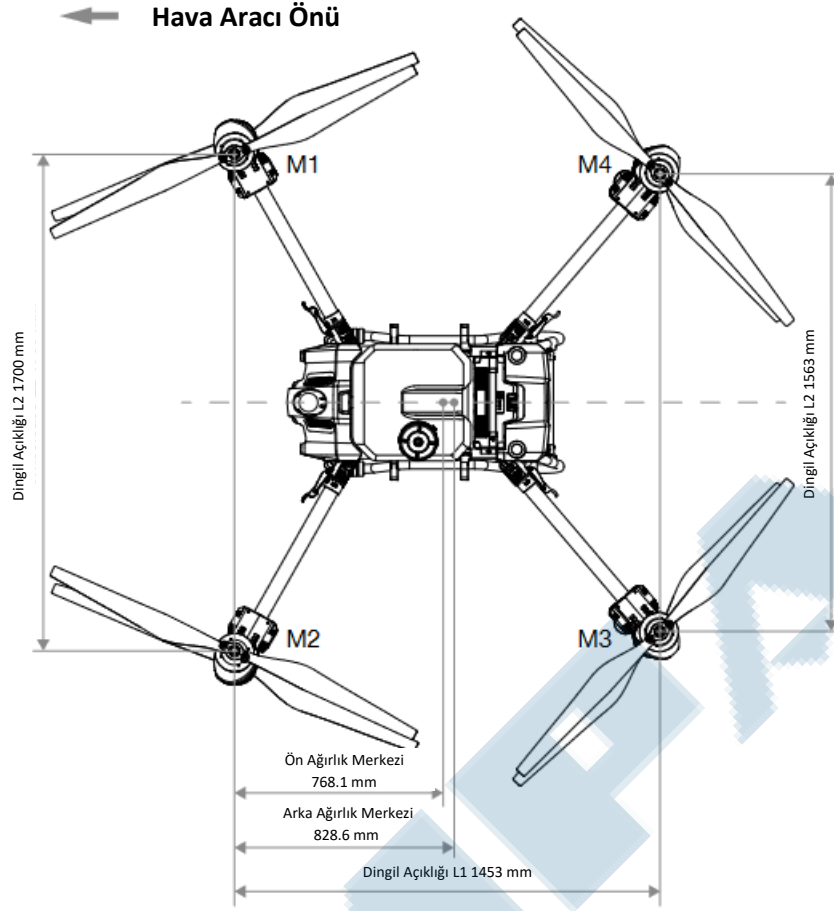
Aşağıdaki eylemler yasaktır.

1. Alkol, uyuşturucu veya anestezi etkisi altında veya baş dönmesi, yorgunluk, mide bulantısı veya hava aracını güvenli bir şekilde kullanma yeteneğinizi olumsuz etkileyebilecek fiziksel veya zihinsel diğer rahatsızlıklardan muzdarip olmak.
2. Motorları uçuş sırasında durdurmak. NOT: Hasar veya yaralanma riskini azaltacağı acil bir durumda yasak değildir.
3. İnişte, uçağı kapatmadan önce uzaktan kumandayı kapatmak.
4. Herhangi bir bina, kişi veya hayvanın üzerine veya kişisel yaralanmaya veya mal hasarına neden olabilecek tehlikeli yükleri bırakmak, fırlatmak, ateşlemek veya başka bir şekilde atmak.
5. Herhangi bir plan yapmadan hava aracını pervasızca uçurmak.
6. Bu ürünü casusluk, askeri operasyonlar veya yetkisiz soruşturmalar gibi yasa dışı veya uygunsuz amaçlar için kullanmak.
7. Bu ürünü, gizlilik ve tanıtım hakkı gibi başkalarının yasal haklarını karalamak, kötüye kullanmak, taciz etmek, takip etmek, tehdit etmek veya başka bir şekilde ihlal etmek için kullanın.
8. Başkalarının özel mülkiyetine izinsiz girmek.

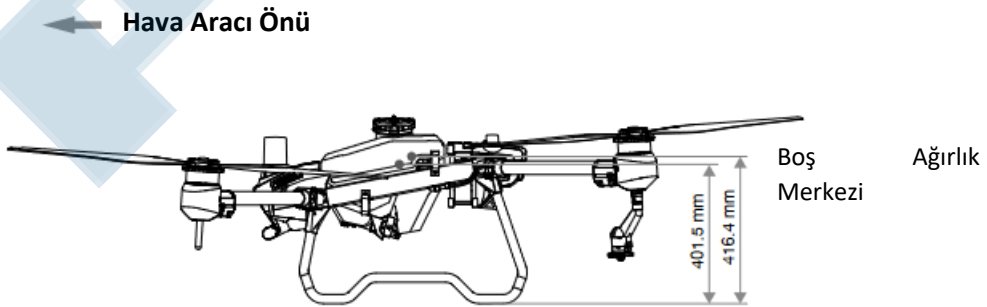
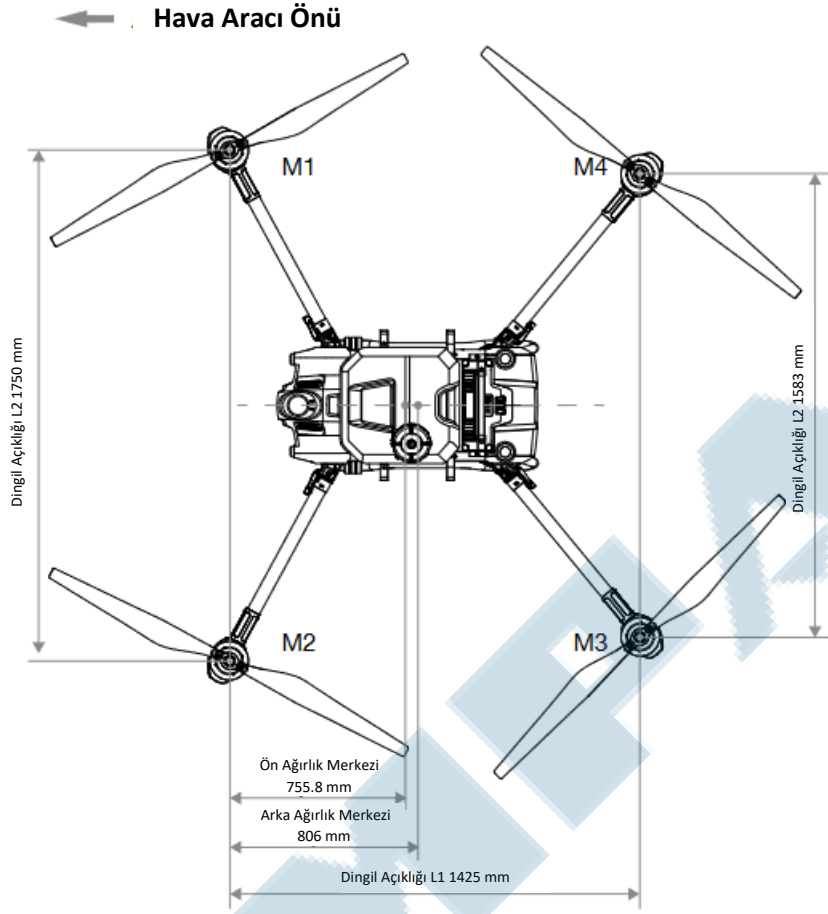
## Ağırlık Merkezi Sınırlamaları

1. Referans olarak M1 motor shaftı kullanıldığında, hava aracının ağırlık merkezi, aşağıdaki şemada gösterildiği gibi önden arkaya doğru 768,1 ila 828,6 mm (T40 için) ve 755.8 ila 806 mm (T20P için) arasında değişir.
2. Hava aracının en alt noktası referans olarak alındığında, hava aracının dikey yönündeki ağırlık merkezi, aşağıdaki şemada gösterildiği gibi 529,0 ila 536,1 mm (T40 için) ve 401,5 ila 416,4 mm (T20P için) arasında değişir.
3. Hava aracının soldan sağa doğru ağırlık merkezi, uçağın geometrik merkezi olmalıdır.

T40



T20P





**Uygulanacak Çevresel Sınırlamalar**

1. 6 m/s'yi aşan rüzgarlar, yağmur, kar veya sis gibi olumsuz hava koşullarında hava aracını KULLANMAYIN.
2. Hava aracı ve pil performansı, hava yoğunluğu ve sıcaklık gibi çevresel faktörlere tabidir. Deniz seviyesinden 2 km (6,560 ft) veya daha fazla yükseklikte uçarken pil ve hava aracı performansı düşebileceğinden dikkatli olun.
3. Hava aracını kaza, yangın, patlama, sel, tsunami, çığ, toprak kayması, deprem, toz veya kum fırtınası yakınında KULLANMAYIN.
4. Düşük sıcaklıklı ortamlarda (0° ile 10°C (32° ile 50°F) arasında), uçuş pilinin tam olarak şarj edildiğinden ve hava aracının yükünü azalttığından emin olun. Aksi takdirde uçuş güvenliğini etkileyecek veya kalkış limiti oluşacaktır.



## Normal Prosedürler

### Hava Sahası Ortamı

DJI Agras T40/T20P genellikle çiftçilik, ormancılık, hayvancılık ve balıkçılık senaryolarında çalıştırılan çok pervaneli bir bitki koruma RPAS'ıdır (Uzaktan Pilotajlı Hava Aracı Sistemi). Uçuş öncesi hazırlık tamamlandıktan sonra, uçuş becerilerinizi geliştirmeniz ve güvenli bir şekilde uçma alıştırmaları yapmanız önerilir. Tüm uçuşların açık havada gerçekleştirildiğinden emin olun.

### Çalışma Ortamı

1. Yaralanma ve hasarı önlemek ve püskürtmenin etkili olduğundan emin olmak için 6 m/s'den daha düşük rüzgarlarda püskürtün. Sürüklenebilen ve fitotoksisiteye ve zehirlenmeye neden olabilen herbisit, fungusit ve insektisitlerin 3 m/s'den düşük rüzgarlarda püskürtülmesi tavsiye edilir.
2. 6 m/s'yi aşan rüzgarlar, yağmur, kar veya sis gibi olumsuz hava koşullarında hava aracını KULLANMAYIN
3. Sadece açık alanlarda uçun. Yüksek binalar ve çelik yapılar pusulanın ve GNSS sinyalinin doğruluğunu etkileyebilir.
4. Elektrik direklerine, elektrik hatlarına ve diğer engellere dikkat edin. Suyun, insanların veya hayvanların yakınında veya üzerinde UÇMAYIN.
5. Hava aracının VLOS'unu (Doğrudan Görüş Hattını) her zaman koruyun ve engellerin, kalabalıkların, hayvanların ve su kütlelerinin yakınında uçmaktan kaçınin.
6. Cep telefonu baz istasyonları ve radyo iletim kuleleri dahil olmak üzere yüksek düzeyde elektromanyetizma bulunan alanlarda uçmaktan kaçınin.
7. Deniz seviyesinin 4500 m üstünde fazla UÇMAYIN.
8. DJI Agras uygulaması, hava aracının mevcut durumuna ve ortama göre tank için faydalı yük ağırlık sınırını akıllıca önerecektir. Tanka malzeme eklerken önerilen yük ağırlık sınırını aşmayın. Aksi takdirde uçuş emniyeti olumsuz etkilenebilir.
9. Çalışma sırasında güçlü bir GNSS sinyali olduğundan ve D-RTK antenlerinin engellenmediğinden emin olun.
10. Hava aracını iç mekanlarda ÇALIŞTIRMAYIN.

### GEO (Çevrimiçi Küresel Çevre) Sistemi

#### GEO Bölgeleri

DJI'nin GEO Sistemi, güvenli uçuş yerleri belirler, her uçuş için risk seviyeleri ve güvenlik uyarılarını sağlar ve kısıtlı hava sahası bilgileri sunar. GEO tarafından belirlenen konumlara GEO Bölgeleri denir. GEO Bölgeleri, uçuş düzenlemeleri ve kısıtlamalarına göre kategorize edilen belirli uçuş alanlarıdır. Uçuşu yasaklayan GEO Bölgeleri, havaalanları, enerji santralleri ve hapisaneler gibi yerlerde uygulanmaktadır. Ayrıca büyük stadyum etkinlikleri, orman yangınları veya diğer acil durumlar çevresinde geçici olarak uygulanabilirler. Belirli GEO Bölgeleri uçuşu yasaklamaz ancak kullanıcıları potansiyel riskler hakkında bilgilendiren uyarıları tetikler. Tüm kısıtlı uçuş alanları, GEO Bölgeleri olarak adlandırılır ve ayrıca Uyarı Bölgeleri, Gelişmiş Uyarı Bölgeleri, Yetki Bölgeleri, İrtifa Bölgeleri ve Kısıtlı Bölgelere ayrılır. Varsayılan olarak, GEO, güvenlik veya güvenlik endişesi ile sonuçlanabilecek bölgelere uçuşları veya bölgelerin içindeki kalkışları sınırlandırır. Resmi DJI web sitesinde kapsamlı küresel GEO Bölgesi bilgilerini içeren GEO Bölge Haritası vardır: <https://www.dji.com/>.

GEO Sistemi yalnızca tavsiye amaçlıdır. Bireysel kullanıcılar, resmi kaynakları kontrol etmekten ve kendilerine hangi yasa veya yönetmeliklerin uygulanabileceğini belirlemekten sorumludur. Bazı durumlarda, DJI, bu yönergelerin belirli özel durumlar için geçerli düzenlemelere uyup uymadığına dair herhangi bir belirleme yapmadan, yaygın olarak tavsiye edilen genel parametreleri (havaalanlarında 1,5 mil yarıçap gibi) seçmiştir.

## GEO Bölge Tanımları

**Uyarı Bölgeleri:** Kullanıcılar, uçuşlarıyla ilgili bilgileri içeren bir uyarı mesajı alırlar.

**Gelişmiş Uyarı Bölgeleri:** Kullanıcılar, uçuş sırasında GEO Sisteminden bir istem alır. Uçuş rotalarını onaylamaları gerekmektedir.

**Yetki Alanları:** Kullanıcılar bir uyarı mesajı alır ve uçuş yasaktır. Yetki Alanlarının kilidi, DJI onaylı bir hesaba sahip yetkili kullanıcılar tarafından açılabilir. Kendiliğinden kilit açma ayrıcalıklarına çevrimiçi olarak müracaat edilmelidir. <https://www.dji.com/fly>

**İrtifa Bölgeleri:** Uçuşlar belirli bir irtifa ile sınırlıdır.

**Yasak Bölgeler:** Uçuşlar tamamen yasaktır. İHA'lar bu bölgelerde uçamaz. Kısıtlı bölgede uçuş izni aldıysanız, bölgenin kilidini açmak için lütfen <https://www.dji.com/flysafe> adresine gidin veya [flysafe@dji.com](mailto:flysafe@dji.com) ile iletişime geçin.

DJI GEO Zones, kullanıcının uçuş güvenliğini sağlamayı amaçlar, ancak yerel yasa ve yönetmeliklere tam uyumlu olduğu garanti edilemez. Kullanıcılar, her uçuştan önce yerel yasaları, yönetmelikleri ve düzenleyici gereklilikleri kontrol etmelidir ve uçuş güvenliğinden sorumludur.

GEO Bölgeleri veya yakınlarında uçtuğunda DJI hava araçlarının tüm akıllı uçuş özellikleri etkilenecektir. Bunlarla sınırlı olmamak üzere, hızı düşürmeyi, kalkış hatasını ve uçuşun sonlandırılmasını türü müdahaleleri içerir.

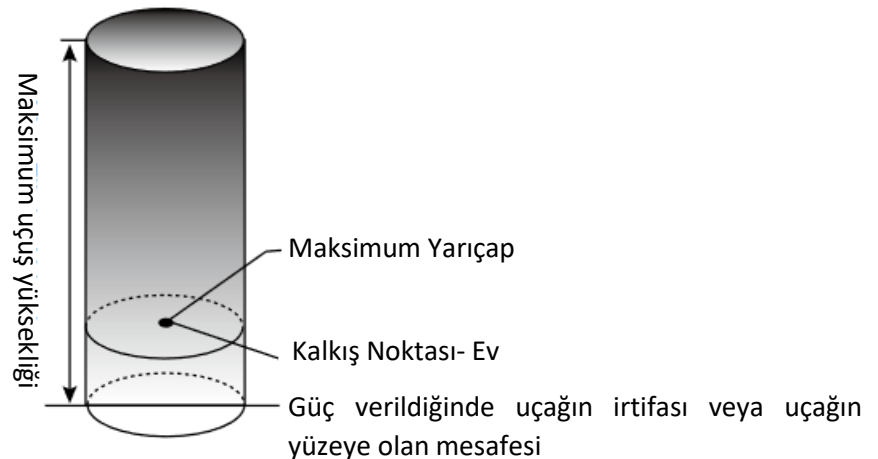
## Uçuş Limitleri

İnsansız hava aracı (İHA) operatörleri, Uluslararası Sivil Havacılık Örgütü, Federal Havacılık İdaresi ve bunların yerel havacılık yetkilileri gibi kendilerini düzenleyen kuruluşların kurallarına uymalıdır. Bu hava aracının kullanıcılar tarafından güvenli ve yasal bir şekilde kullanılmasına yardımcı olmak için bazı uçuş limitleri varsayılan olarak etkinleştirilmiştir. Kullanıcılar kendi yükseklik ve mesafe için uçuş limitlerini belirleyebilir.

Güçlü bir GNSS sinyali ile çalışırken uçuşu izlemek için yükseklik ve mesafe sınırları ve GEO bölgeleri birlikte çalışır. Zayıf bir GNSS sinyali ile sadece donanım yazılımı yükseklik sınırı uçağın 100 metrenin üzerine çıkmasını engeller.

## Maksimum Yükseklik ve Yarıçap Sınırları

Kullanıcılar uygulamada maksimum yükseklik ve yarıçap sınırlarını değiştirebilir. Değiştirildiğinde hava aracının uçuşu bu ayarlarla belirlenen silindirik alanla sınırlandırılır. Aşağıdaki tablolar bu limitlerin ayrıntılarını göstermektedir.



Güçlü GNSS sinyali ile

**Uçuş Limitleri**

Maksimum Yükseklik	Uçuş yüksekliği, önceden ayarlanmış yüksekliğin altında olmalıdır.
Maksimum Yarıçap	Uçuş mesafesi maksimum yarıçap içinde olmalıdır.

Zayıf GNSS sinyali ile

**Uçuş Limitleri**

Maksimum Yükseklik	Uçuş yüksekliği, önceden ayarlanmış yüksekliğin altında olmalıdır.
Maksimum Yarıçap	Limit yok.



- Hava aracı bir Kısıtlı Bölgeye uçarsa, yine de kontrol edilebilir ancak hava aracı yalnızca geriye doğru uçabilir.
- Hava aracı GNSS sinyalini kaybeder ve maksimum yarıçapın dışına uçar ancak daha sonra GNSS sinyalini geri alırsa, otomatik olarak menzil içine geri uçacaktır.
- Havaalanları, otoyollar, tren istasyonları, demiryolu hatları, şehir merkezleri veya diğer yoğun alanların yakınına UÇMAYIN. Hava aracının her zaman görünür olduğundan emin olun.

GEO Bölgesi Uçuş Kısıtlamaları

GEO Bölgesi	Açıklama
Yasak Bölge	Kalkış: Hava aracının motorları çalıştırılmaz.
	Uçuş sırasında: GNSS sinyali zayıftan güçlüye değiştiğinde, uygulama 100 saniyelik bir geri sayım başlatır. Geri sayım bittiğinde hava aracı hemen yarı otomatik iniş moduna geçer ve inişten sonra motorlarını kapatır.
Yetki Alanı	Uçuş sırasında: Hava aracı, Kısıtlı Bölge sınırına yaklaştığında, otomatik olarak yavaşlar ve yerinde havada asılı kalır.
	Kalkış: Hava aracının motorları çalıştırılmaz. Uçuş sırasında: GNSS sinyali zayıftan güçlüye değiştiğinde, uygulama 100 saniyelik bir geri sayım başlatır. Geri sayım bittiğinde hava aracı hemen yarı otomatik iniş moduna geçer ve inişten sonra motorlarını kapatır.
Gelişmiş Uyarı Bölgesi	Hava aracı normal şekilde hava aracı ancak kullanıcının uçuş rotasını onaylaması gerekir.
Uyarı Bölgesi	Hava aracı normal uçar ancak kullanıcı uyarı mesajları alır.
İrtifa Bölgesi	GNSS sinyali güçlü olduğunda, hava aracı belirtilen irtifayı aşamaz. Uçuş sırasında: GNSS sinyali zayıftan güçlüye değiştiğinde, hava aracı alçalacak ve irtifa sınırının altında havada asılı kalacaktır.

İrtifa Bölgesi	GNSS sinyali güçlü olduğunda, hava aracı İrtifa Bölgesi sınırına yaklaşır. İrtifa sınırından daha yüksekse, hava aracı yavaşlar ve yerinde havada asılı kalır.
	GNSS sinyali zayıftan güçlüye değiştiğinde, uygulama 100 saniyelik bir geri sayım başlatır. Geri sayım sona erdiğinde, hava aracı alçalacak ve irtifa sınırının altında havada asılı kalacaktır.
Serbest Bölge	Hava aracı herhangi bir kısıtlama olmaksızın normal şekilde uçar.



Yarı Otomatik İniş: İniş ve iniş sırasında gaz kolu komutu ve RTH düğmesi dışındaki tüm çubuk komutları kullanılabilir. Hava aracı motorları inişten sonra otomatik olarak kapanacaktır. Yarı otomatik inişten önce hava aracının güvenli bir yere uçurulması tavsiye edilir.

### Radyo Frekansı Ortamı

1. Uzaktan kumandayla aynı frekans bantlarını kullanan kablosuz cihazları kullanmaktan kaçınin.
2. T40, T20P ve diğer hava araçları dahil olmak üzere birden fazla hava aracı kullanırken, paraziti önlemek için her bir hava aracı arasındaki mesafenin 10 m'den fazla olduğundan emin olun.
3. Radar modülünün hassasiyeti, kısa bir mesafe içinde birden fazla hava aracı çalıştırıldığında azalabilir. Dikkatli çalışın.
4. Manyetik veya radyo paraziti olan alanların yakınında uçarken dikkatli olun. Yüksek gerilim hatları, büyük ölçekli güç iletim istasyonları veya mobil baz istasyonları ve yayın kuleleri bunlara dahil ancak bunlarla sınırlı değildir. Bunu göz ardı etmek, bu ürünün iletim kalitesini tehlikeye atabilir veya uçuş yönünü ve konum doğruluğunu etkileyebilecek iletim hatalarına neden olabilir. Hava aracı çok fazla müdahalenin olduğu alanlarda anormal davranabilir veya kontrolden çıkabilir.
5. Saha planlaması için RTK dongle kullanılıyorsa, planlama tamamlandıktan sonra modülün uzaktan kumandadan bağlantısı kesilmelidir. Aksi takdirde, uzaktan kumandanın iletişim performansını etkileyecektir.

### Fırlatma ve Kurtarma Ekipmanlarının Kullanımı

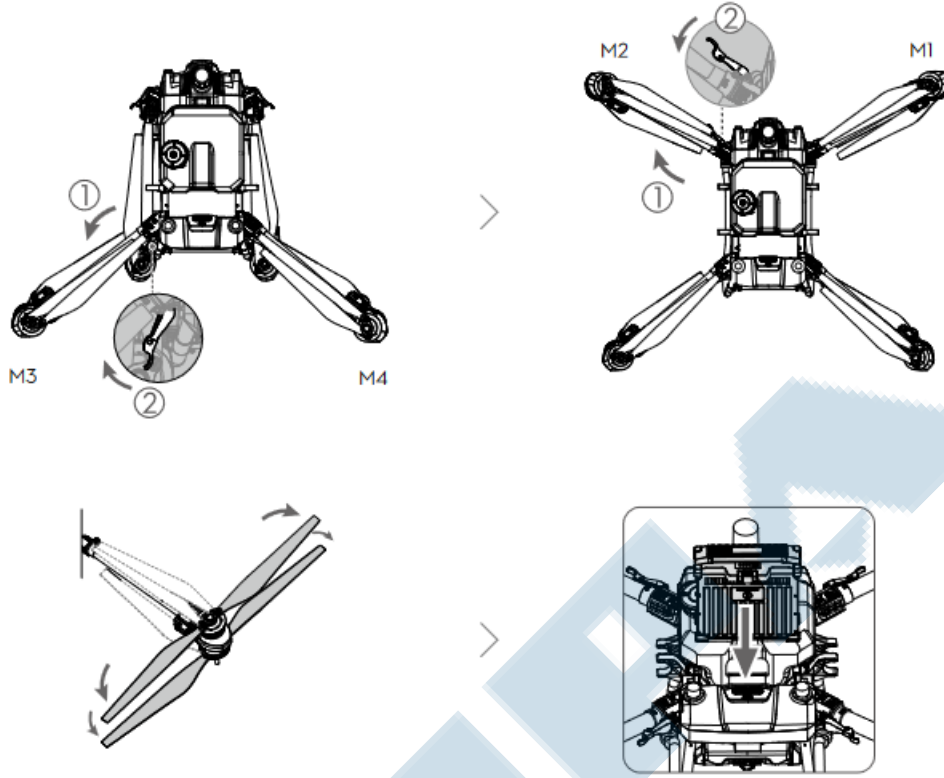
Uygulanmaz.

### Kontrol İstasyonuna Uzaklık

Kalkış veya iniş sırasında, güvenliği sağlamak için hava aracı uzaktan kumandadan ve operatörden 10 m'den fazla uzakta olmalıdır. Her durumda hava aracı ile doğrudan görsel görüş hattını koruyun.

## Sistem Montajı

### Hava Aracının Hazırlanması



1. M3 ve M4 kollarını açın ve iki kol kilidini sıkın. Parmaklarınızı sıkıştırmamaya dikkat edin.
2. M1 ve M2 kollarını açın ve iki kol kilidini sıkın. Parmaklarınızı sıkıştırmamaya dikkat edin.
3. Pervane kanatlarını açın.
4. Akıllı Uçuş Bataryasını bir tık sesi duyana kadar hava aracına yerleştirin.

T40, T40 Akıllı Uçuş Bataryasını (model: BAX601-30000mAh-52.22V) kullanırken T20P, T20P Akıllı Uçuş Bataryasını (model: BAX601-13000mAh-52.22V) kullanır. Pili ilgili pil kılavuzundaki gereksinimlere göre kontrol edin ve şarj edin.



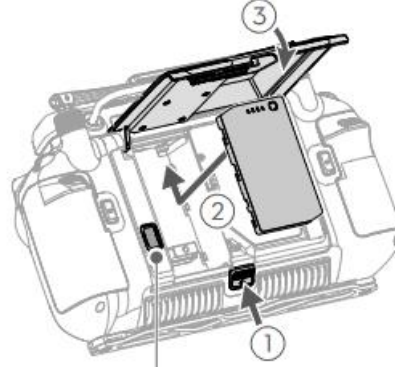
- Pili hava aracına sıkıca takıldığından emin olun. Pili yalnızca hava aracı kapalıyken takın veya çıkarın.
- Pili çıkarmak için kelepçeyi basılı tutun ve pili yukarı kaldırın.
- Kolları katlarken önce M1 ve M2 kollarını ardından M3 ve M4 kollarını katladığınızdan emin olun ve kolların hava aracının her iki yanındaki saklama kısıklıklarına takıldığından emin olun. Aksi takdirde kollar hasar görebilir.

## Uzaktan Kumandayı Hazırlama

### WB37 Akıllı Pilin Takılması

Uzaktan kumanda güç kaynağı için WB37 Akıllı Pil kullanıyorsanız pili takmak için aşağıdaki talimatları izleyin.

1. Arka kapağı açmak için arka kapak açma düğmesini sonuna kadar itin.
2. WB37 pilini pil bölmesine yerleştirin ve yukarı doğru itin. Pilin sıkıca takıldığını belirten bir tıklama sesi duyulacaktır.
3. Arka kapağı kapatın.



Pil Serbest Bırakma Düğmesi



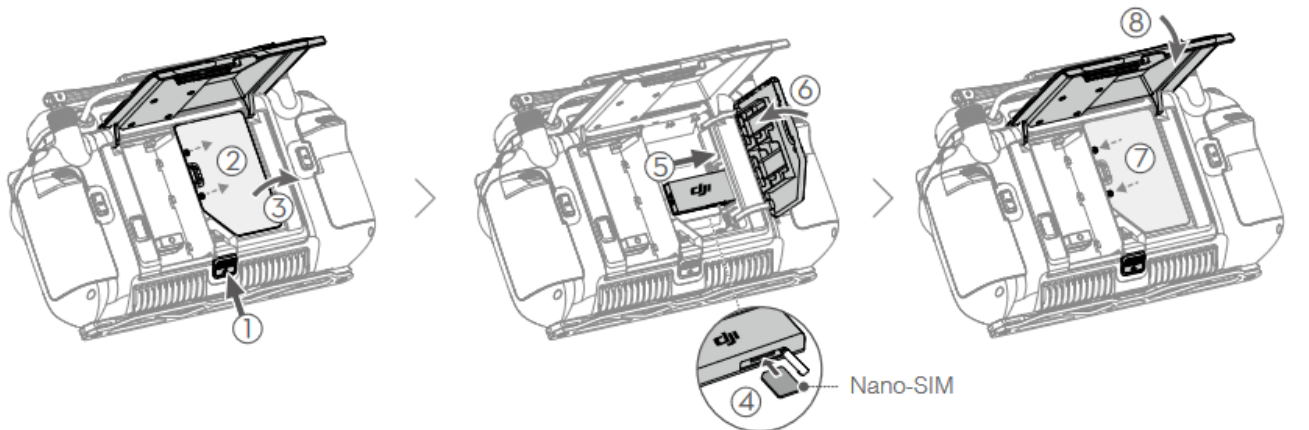
WB37 pilini çıkarmak için pil serbest bırakma düğmesini basılı tutun ve pili aşağı doğru itin.

### Dongle ve SIM Kart Takılması



- Dongle ile ilgili işlevler bazı ülkelerde veya bölgelerde desteklenmez. Yerel yasa ve yönetmeliklere uyun.
- Yalnızca DJI onaylı bir dongle kullanın (adı: DJI Cellular Dongle LTE USB Modem), model: IG830/IG830E).
- Dongle ve nano-SIM kart, uzaktan kumandanın DJI Agram Intelligent Cloud gibi belirli ağlara ve platformlara erişmesini sağlar. Bunları doğru yerleştirdiğinizden emin olun. Aksi takdirde, ağ erişimi gerçekleşmeyecektir.

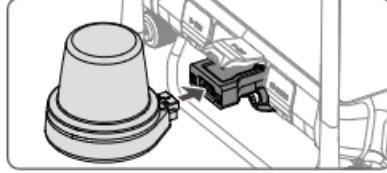
1. Arka kapağı açmak için arka kapak serbest bırakma düğmesine basın ①. Vidaları çıkarın ② ve donanım kilidi bölmesi kapağını açın ③.
2. Nano-SIM kartı dongle'a takın ④. Dongle'ı, dongle bölmesindeki USB-C konektörüne takın ⑤. Dongle bölmesi kapağını kapatın ⑥.
3. Vidaları yeniden takın ⑦. Arka kapağı kapatın ⑧.



### RTK Dongle'in Takılması

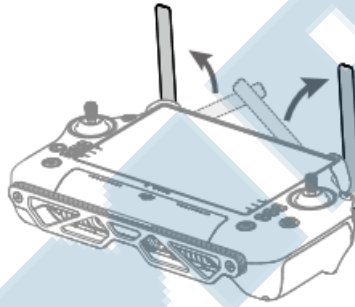
Çalışma alanını planlamak için uzaktan kumandayla noktalar eklerken daha hassas bağlantı için RTK dongle konektörünü (DJI RC Plus için) ve RTK dongle'ı uzaktan kumandaya takın.

1. RTK dongle konektörünü uzaktan kumanda üzerindeki USB-A bağlantı noktasına takın ve iki vidayı sıkın.
2. RTK dongle'ını RTK dongle konektörüne monte edin.



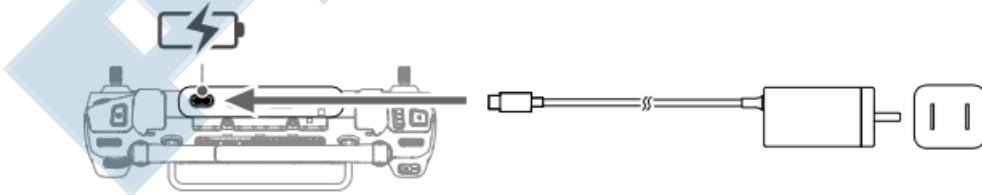
### Antenlerin Ayarlanması

Antenleri kaldırın ve ayarlayın. Uzaktan kumandanın sinyal gücü, antenlerin konumundan etkilenir.



### Dahili Pili Etkinleştirme

İlk kullanımdan önce dahili pil şarj edilmelidir. 65W taşınabilir şarj cihazını uzaktan kumanda üzerindeki USB-C bağlantı noktasına bağlayın ve şarj cihazını bir elektrik prizine bağlayın. Pil seviyesi LED'leri, dahili pilin etkinleştirildiğini belirtmek için yanıp sönmeye başlayacaktır.




### Uçuş Öncesi Kontrol Listesi

1. Uzaktan kumandanın ve hava aracı pilinin tamamen şarj olduğundan emin olun. Yeterli miktarda gereken pestisit olduğunu kontrol edin.
2. Püskürtme tankının ve Akıllı Uçuş Pilinin yerine sıkıca oturduğundan emin olun.
3. Tüm parçaların güvenli bir şekilde monte edildiğinden emin olun.
4. Tüm kabloların düzgün ve sıkı bir şekilde bağlandığından emin olun.





5. Pervanelerin güvenli bir şekilde monte edildiğinden, motorların ve pervanelerin içinde veya üzerinde yabancı cisimler olmadığından, pervane kanatlarının ve kollarının açık olduğundan ve kol kilitlerinin sıkıca sıkıldığından emin olun.
6. FPV kamera ve binoküler görüş sisteminin temiz ve iyi durumda olduğuna emin olun.
7. Püskürtme sisteminin hiçbir şekilde engellenmediğinden emin olun.
8. Püskürtücü hortumlarında kabarcık olmadığından emin olun. Püskürtücü performansını etkileyebileceğinden baloncukları boşaltın.

### Sistem Başlatma



1. Uzaktan kumandadaki güç düğmesine basın ve ardından uzaktan kumandayı açmak için basılı tutun. DJI Agras'ın açık olduğundan emin olun.
2. Akıllı Uçuş Bataryasındaki güç düğmesine basın ve ardından hava aracını açmak için basılı tutun.
3. Hava aracının uzaktan kumandaya bağlı olduğundan emin olmak için DJI Agras'taki ana ekranı kontrol edin.
4. Konumlandırma için RTK kullanıyorsanız, RTK sinyal kaynağının doğru ayarlandığından emin olun (D-RTK 2 Mobil İstasyon veya Ağ RTK servisi). Uygulamada Operation View'a (İşlem Görünümü) gidin,  öğesine dokunun ve görüntülemek ve ayarlamak için RTK'yi seçin. RTK konumlandırma kullanımda değilse, RTK sinyal kaynağını Yok olarak ayarlayın. Aksi takdirde, diferansiyel veri olmadığında hava aracı kalkış yapamaz.
5. Uyduların aranmasını bekleyin, güçlü bir GNSS sinyali olduğundan emin olun ve çift anten kullanan hava aracı rota ölçümünün hazır olduğundan emin olun. (Uzun bir süre bekledikten sonra çift anten hazır değilse, hava aracını güçlü bir GNSS sinyali olan açık bir alana götürün).

### Akış Ölçer Kalibrasyonu

İlk kez kullanmadan önce akış ölçeri kalibre ettiğinizden emin olun. Aksi takdirde püskürtme performansı olumsuz etkilenebilir.

1. Püskürtme tankını yaklaşık 2 L su ile doldurun.
2. Uygulamada, Operation View'da (İşlem Görünümü),  öğesine ve ardından  öğesine ve akış ölçer kalibrasyon bölümünün sağ tarafındaki Calibration (Kalibrasyon) öğesine dokunun.
3. Start Calibration'a (Kalibrasyonu Başlat) dokunun, kalibrasyon otomatik olarak başlayacaktır. Kalibrasyon sonucu tamamlandığında uygulamada görüntülenecektir.
  - a. Başarılı bir şekilde kalibre edildikten sonra kullanıcılar işlemlere devam edebilir.
  - b. Kalibrasyon başarısız olursa sorunu görüntülemek ve çözmek için "?" dokunun. Sorun çözüldüğünde yeniden kalibre edin.



Kalibrasyon sırasında iptal etmek için  öğesine ve ardından  öğesine dokunun. Kalibrasyon iptal edilirse, akış ölçerin doğruluğu, kalibrasyon yapılmadan önceki verilere dayanır.

### Ne Zaman Yeniden Kalibrasyon Yapılmalı



1. Farklı bir viskoziteye sahip bir sıvı kullanıldığında.
2. Gerçek değer ile tamamlanan alanın teorik değeri arasındaki hata %15'ten fazla ise.

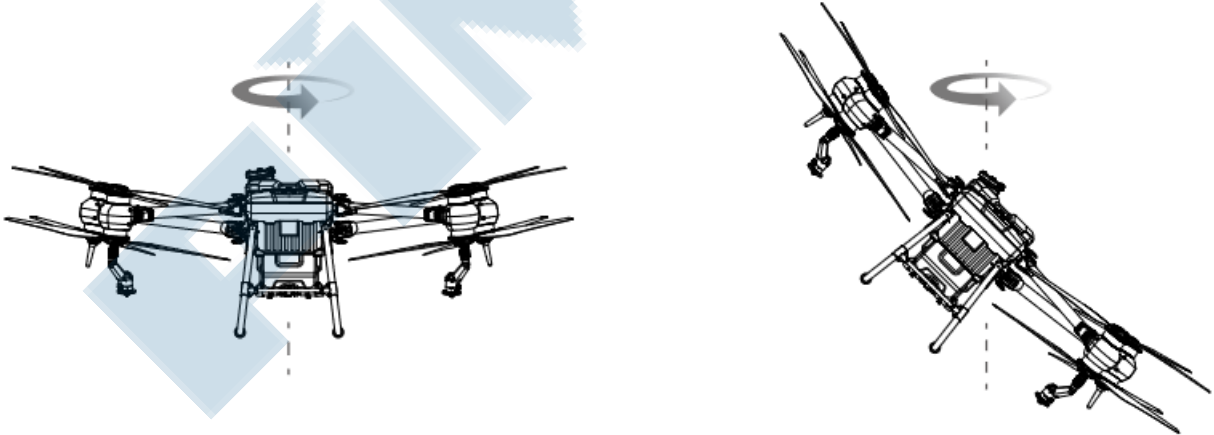
## Pusula Kalibrasyonu



- Pusulayı kalibre etmek önemlidir. Kalibrasyon sonucu uçuş güvenliğini etkiler. Pusula kalibre edilmezse hava aracı hatalı çalışabilir.
- Güçlü manyetik parazit olasılığı olan yerlerde pusulayı kalibre ETMEYİN. Elektrik direklerinin veya çelik takviyeli duvarların olduğu alanlarda buna dahildir.
- Kalibrasyon sırasında anahtar veya cep telefonu gibi ferromanyetik malzemeleri yanınızda TAŞIMAYIN.
- Başarılı bir şekilde kalibre edildikten sonra, hava aracını yere koyduğunuzda pusula anormal olabilir. Bunun nedeni yeraltı manyetik paraziti olabilir. Hava aracını başka bir yere taşıyın ve tekrar deneyin.

Uygulama tarafından istendiğinde pusulayı kalibre edin. Pusulayı boş bir tankla kalibre etmeniz önerilir.

1.  ardından  öğesine dokunun, kaydırıcıyı aşağıya doğru hareket ettirin ve Advance Settings'i (Gelişmiş Ayarlar), ardından IMU ve Compass Calibration'ı (Pusula Kalibrasyonu) seçin. Pusula kalibrasyonu bölümünde Calibration'a (Kalibrasyon) dokunun.
2. Hava aracını yatay olarak tutun ve hava aracını yerden yaklaşık 1,2 m olacak şekilde dikey bir eksen etrafında 360° döndürün. Uygulama, kalibrasyonun tamamlandığını gösterdiğinde kalibrasyon tamamlanmıştır.
3. Uygulama, eğik bir hava aracı gösteriyorsa, yatay kalibrasyonun başarısız olduğunu gösterir. Kullanıcılar hava aracını eğmeli ve yatay olarak döndürmelidir. Uygulama, kalibrasyonun başarılı olduğunu gösterdiğinde kalibrasyon tamamlanır. Gerekli dönüş sayısını azaltmak için, hava aracını en az 45° eğin.

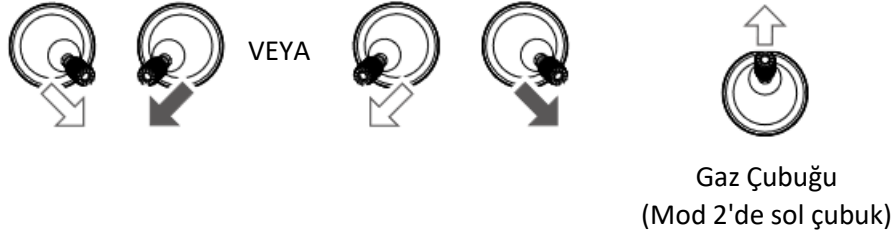


## Kalkış/ İniş

Aşağıda listelenen Kombinasyon Çubuğu Komutu (CSC), motorları başlatmak ve durdurmak için kullanılır. CSC'yi tek bir sürekli hareketle gerçekleştirdiğinizden emin olun. Motorlar rölanti devrinde hızlanmaya başlar. Her iki çubuğu da aynı anda serbest bırakın. Motorlar döner dönmez hemen kalkış yapın, aksi takdirde hava aracı dengesini kaybedebilir, sürüklenebilir ve hatta kendi kendine kalkış yapabilir ve hasara neden olma riskiyle karşı karşıya kalabilir.

## Kalkış

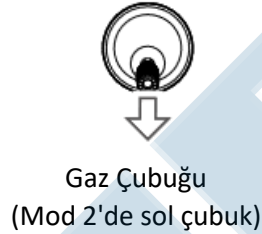
Kombinasyon Çubuğu Komutu (CSC) gerçekleştirin ve havalanmak için gaz kolunu yukarı itin.



## İniş

İnmek için, hava aracı yere değene kadar alçalmak için gaz çubuğunu aşağı çekin. Motorları durdurmanın iki yolu vardır.

Yöntem 1: Hava aracı indiğinde, gaz çubuğunu aşağı doğru itin ve tutun. Motorlar üç saniye sonra duracaktır.



Yöntem 2: Hava aracı indiğinde, gaz çubuğunu aşağı doğru itin ve motorları çalıştırmak için kullanılan aynı CSC'yi gerçekleştirin. Motorlar durduktan sonra her iki çubuğu da bırakın.











- Dönen pervaneler tehlikeli olabilir. Dönen pervanelerden ve motorlardan uzak durun. Motorları kapalı alanlarda veya yakınlarda insanların olduğu yerlerde ÇALIŞTIRMAYIN
- Motorlar çalıştığı sürece uzaktan kumandanın kontrolünü bırakmayın.
- Hasar veya yaralanma riskini azaltacağı acil bir durum olmadıkça, uçuş sırasında motorları DURDURMAYIN
- Motorları durdurmak için Yöntem 1'in kullanılması önerilir. Motorları durdurmak için Yöntem 2'yi kullanırken, hava aracı tamamen yere oturmamışsa devrilebilir. Yöntem 2'yi dikkatli kullanın.
- İndikten sonra uzaktan kumandayı kapatmadan önce hava aracını kapatın.

## Seyir / Manevra Uçuşu

### Hava Aracının Kullanımı

Bu bölüm hava aracının yönünün uzaktan kumanda aracılığıyla nasıl kontrol edileceğini açıklar. Kontrol, Mod 1, Mod 2 veya Mod 3 olarak ayarlanabilir. Aşağıdaki açıklama örneğinde Mod 2 kullanılmıştır.

Uzaktan Kumanda (Mod 2)	Hava Aracı (● burun yönünü belirtir)	Notlar
<p>Sol Çubuk</p> 		<p><b>Gaz Çubuğu:</b> Hava aracının yüksekliğini kontrol etmek için sol çubuğu dikey olarak hareket ettirin. Yükselmek için yukarı, alçalmak için aşağı itin. Motorlar rölanti hızında dönerken kalkış yapmak için sol çubuğu kullanın. Çubuk orta konumdaysa hava aracı havada yerinde asılı kalır. Çubuk orta konumdan ne kadar uzağa itilirse, hava aracı o kadar hızlı irtifa değiştirir.</p>
<p>Sol Çubuk</p> 		<p><b>Sapma Çubuğu:</b> Hava aracının yönünü kontrol etmek için sol çubuğu yatay olarak hareket ettirin. Hava aracını saat yönünün tersine döndürmek için sola, saat yönünde döndürmek için sağa itin. Çubuk orta konumdaysa, hava aracı havada yerinde asılı kalır. Çubuk orta konumdan ne kadar uzağa itilirse, hava aracı o kadar hızlı döner.</p>
<p>Sağ Çubuk</p> 		<p><b>Yunuslama Çubuğu:</b> Uçağın eğimini kontrol etmek için sağ çubuğu dikey olarak hareket ettirin. İleri uçmak için yukarı itin ve geri uçmak için aşağı bastırın. Çubuk orta konumdaysa, hava aracı havada yerinde asılı kalır. Daha büyük bir eğim açısı ve daha hızlı uçuş için çubuğu daha fazla itin.</p>
<p>Sağ Çubuk</p> 		<p><b>Yatış Çubuğu:</b> Hava aracının yatışını kontrol etmek için sağ kontrol çubuğunu yatay olarak hareket ettirin. Sola uçmak için çubuğu sola, sağa uçmak için sağa itin. Çubuk orta konumdaysa, hava aracı havada yerinde asılı kalır. Daha büyük ve daha hızlı dönüş açısı için çubuğu daha fazla itin.</p>

## Uçuş Modları

Hava aracı varsayılan olarak N modunda (Normal) uçacaktır. Kullanıcılar, A modu etkinleştirildiğinde uzaktan kumandadaki Flight Mode (Uçuş Modu) anahtarını değiştirerek uçuş modları arasında geçiş yapabilir.

**N-modu/F-modu (Normal):** Hava aracı, konumlandırma için GNSS veya RTK modülünü kullanır. GNSS sinyali güçlü olduğunda, hava aracı konumlandırma için GNSS kullanır. RTK modülü etkinleştirildiğinde ve diferansiyel veri iletimi güçlü olduğunda santimetre düzeyinde konumlandırma sağlar. GNSS sinyali zayıf olduğunda veya pusula interferans yaşadığında A moduna dönecektir.

**S-modu (A-modu, Attitude ile eşlenmiştir):** GNSS konumlandırma için kullanılmaz ve hava aracı yalnızca barometreyi kullanarak irtifayı koruyabilir. A modundaki uçuş hızı, rüzgâr hızı gibi çevre koşullarına bağlıdır.

### Attitude Modu Uyarısı



A modunda, hava aracı kendini konumlandıramaz ve çevresinden kolayca etkilenir, bu da yatay kaymaya neden olabilir. Hava aracını konumlandırmak için uzaktan kumandayı kullanın.

Hava aracında A modunda manevra yapmak zor olabilir. Dar veya GNSS sinyalinin zayıf olduğu alanlarda uçmaktan kaçınin. Aksi takdirde, hava aracı A moduna girerek potansiyel uçuş risklerine yol açar. Hava aracını mümkün olan en kısa sürede güvenli bir yere indirin.

## Haritalama İşlem Modları



Görev alanının sınır noktaları eklendikten sonra uygulama otomatik olarak bir görev rotası oluşturacaktır. Hava aracı, rota boyunca haritalama işlemini gerçekleştirecek ve görev alanı haritalaması için fotoğraf çekecektir. Uygulama, kullanıcıların HD harita üzerinde bir alan planlayabilmeleri için uçuştan sonra fotoğrafları kullanarak HD haritayı yeniden oluşturacaktır.


## İşlem prosedürü

1. Uygulamada Operation View'a (Operasyon Görünümü) gidin, sol üstteki mod değiştirme düğmesine dokununuz ve Mapping (Haritalama) panelinde Route Mapping'i (Rota Haritalama) seçin.
2. Ekranın sağ alt kısmındaki  simgesine dokununuz ve Area Route (Alan Rotası) veya Boundary Route'u (Sınır Rotası) seçin. Area Route'da, kullanıcıların alanın mevcut durumunu kontrol etmelerine yardımcı olmak için tüm görev alanı için haritalama ve yeniden yapılandırma yapılacaktır. Boundary Route'da daha kısa sürmesi için sadece görev alanının sınırı için haritalama ve yeniden yapılandırma yapılacaktır.
3. Nokta ekleme modunu seçmek için sağ ekranın ortasındaki  dokununuz. Artı işareti varsayılan olarak ayarlanmıştır.
4. Haritayı sürükleyin ve artı işaretinin olduğu yere bir nokta eklemek için Add'e (Ekle) dokununuz.




Add Point with RC (RC ile Nokta Ekle) veya Add Point with Aircraft (Hava Aracı ile Nokta Ekle) seçilirse, uzaktan kumanda ile istediğiniz konuma yürüyün veya hava aracını istediğiniz konuma uçurun ve Add'e (Ekle) dokununuz.

5. Sınır noktalarının düzenlenmesi: Seçmek için eklenen sınır noktasına dokununuz ve ardından noktayı taşımak için sürükleyin. Silmek için iki kez dokununuz.
6. Rota yönünü ayarlayın:
  - a. Planlanan rotanın uçuş yönünü ayarlamak için  simgesini rotanın yanına sürükleyin. İnce Ayar menüsünü göstermek ve ayarlamak için simgeye dokununuz.
  - b. Seçmek için sınırlardan birine dokununuz ve ardından rota yönünü seçilen sınırla hizalamak için iki kez dokununuz.
7. Kaydetmek için  dokununuz.


8. Hava aracını başlatmak için  kaydırıcıya dokununuz ve hareket ettirin. Hava aracı, haritalama görevini gerçekleştirmek için rota boyunca otomatik olarak uçacaktır. Uygulamada ekranın sağ üst köşesindeki ilerlemeyi kontrol edin.
9. Hava aracı uçuşunu tamamlar ve iner. Yeniden yapılandırmanın tamamlanmasını bekleyin. Yeniden oluşturulan harita orijinal harita üzerinde görüntülenecektir.



- Uçuş sırasında haritalama işlemi duraklatılır veya durdurulursa ve yeni bir haritalama alanı eklenirse, kullanıcılar işlem listesinde yalnızca duraklatılan veya durdurulan işlemi görebilir, ve işlem yeniden başlatılamaz.
- Kullanıcı yeniden oluşturma sırasında bir haritalama işleminden çıkarsa, işlem listesinden işlemi seçin ve yapılandırmayı yeniden başlatmak için  öğesine dokununuz.

### Sonuç Uygulamanın Yeniden Yapılandırılması

#### Alan Planlaması

Yeniden yapılandırmadan sonra, HD haritasında bir alan planlamak için Plan Field'a (Alanı Planla) dokununuz. Adımlar, Route (Rota) işletim modunda bir alanı planlamakla aynıdır. Kullanıcılar ayrıca mevcut seçimi iptal etmek ve yeni bir haritalama işlemi başlatmak için  öğesine dokunabilirsiniz.

#### Alan Tanımlama

1. Yeniden yapılandırma tamamlandıktan sonra, Identify Field'e (Alanı Tanımla) dokununuz. Uygulama, alanların sınırlarını ve engelleri belirleyecek ve işaretleyecektir.
2. Bir alanın sınırının ayarlanması gerektiğinde, seçmek istediğiniz alana dokununuz nokta konumunu ayarlama ve nokta ekleme gibi sınır noktalarını düzenlemek için Boundadry Tuning (Sınır Ayarlama) öğesine dokununuz. İşlemler, Route (Rota) işlemi modunda bir alanı düzenlemekle aynıdır. Düzenlemeden sonra Confirm'e (Onayla) dokununuz.
3. Gerekirse diğer alanlar için sınırı ayarlayın.
4. Tanımlama sonuçları ilgili operasyon senaryolarını karşılıyorsa, bir veya daha fazla alan seçin ve Route (Rota) operasyonlarında alanları alan listesine kaydetmek için Save'e (Kaydet) dokununuz. Kullanıcılar, Route (Rota) çalışma modundaki alanları kolayca kullanabilir.

#### Püskürtme Çalışma Modları



Püskürtme çalışma modları arasında Route (Rota), A-B Route (A-B Rotası), Manual, Manual Plus (Manuel Artı) ve Fruit Tree (Meyve Ağacı) çalışma modları bulunur. Modlar arasında geçiş yapmak için uygulamadaki mod değiştirme düğmesini kullanın. Çalışma senaryolarına göre istediğiniz püskürtme modunu seçin.

#### Rota Çalışma Modu



Route (Rota) işletim modunda, bir alanı planladıktan, engeller ekledikten ve parametreleri ayarladıktan sonra uygulama, kullanıcının girdisine dayalı olarak akıllı bir şekilde bir görev rotası üretecektir. İşlemi uygulayın ve başlatın; hava aracı, görev rotası boyunca otomatik olarak uçacaktır. Operasyon uygulandıktan sonra reçeteli haritalar eklendiğinde, hava aracı haritalarda yer alan bilgilere göre değişken oranlı gübreleme yapacaktır. Hava aracı, binoküler görüş sistemi ve aktif faz dizili radarların irtifa stabilizasyonu ve engellerden kaçınma işlevlerinin yanı sıra bağlantı rotası ve operasyonu yeniden devam etmeyi destekler. Püskürtme miktarını ve uçuş hızını ayarlamak için uygulamayı kullanın. Büyük püskürtme alanları için Route (Rota) çalışma modu önerilir.

#### Alan planlaması

1. Uygulamada Operation View'a (İşlem Görünümü) gidin, sol üstteki mod değiştirme düğmesine dokununuz ve Agriculture (Tarım) bölümünde Route'u (Rota) seçin.

2. Nokta ekleme modunu ve nokta türünü seçmek için sağ alttaki  simgesine ve sağ ekranın ortasında  dokununuz. Aşağıdaki açıklama örnek olarak Artı İşareti kullanır.
3. Sınır noktaları ekleyin: Nokta türü olarak Boundary Point (Sınır Noktası) seçin, haritayı sürükleyin ve artı işaretine bir nokta eklemek için Add'e (Ekle) dokununuz.




- Artı işaretlerini kullanarak nokta eklemek için daha hassas bir harita gerekir. Eklenen noktaların doğruluğunu iyileştirmek için Mapping (Haritalama) işleminde yeniden oluşturulan HD haritanın kullanılması veya  altındaki **•••** bölümündeki HD Second-layer Map'de (HD İkinci Katman Haritası) bir harita kaynağı seçilmesi önerilir.
- Add Point with Rc (RC ile Nokta Ekle) seçilirse, uzaktan kumanda ile istediğiniz konuma yürüyün ve Add'e (Ekle) dokununuz. Nokta eklemek için RTK dongle uzaktan kumandaya takılıysa, RTK konumlandırmanın etkinleştirildiğinden emin olun.  öğesine gidin, RTK sinyal kaynağını seçmek ve yapılandırmayı tamamlamak için RTK öğesine dokununuz. Ekranın sol üst köşesindeki sistem durum çubuğu, RTK konumlandırmanın kullanımda olduğunu gösteren yeşile dönene kadar bekleyin.
- Add Point with Aircrat (Hava Aracı ile Nokta Ekle) seçilirse, hava aracını istediğiniz konuma uçurun ve Add'e (Ekle) dokununuz.

#### 4. Herhangi bir engelin işaretlenmesi

Hedef alanın içindeki veya dışındaki herhangi bir engeli işaretlemek için aşağıdaki iki yöntemden birini kullanın. Connection Routing (Bağlantı Rotası) için bir bağlantı rotası planlanırken, saha planlaması sırasında görev alanının dışında işaretlenen engellerden kaçınılacaktır. Daha fazla bilgi için Bağlantı Rotası bölümüne bakın.

1. Nokta türü olarak Select Obstacle'ı (Engel Seçin) seçin, haritayı sürükleyin ve artı işaretlerinde bir nokta eklemek için Add'e (Ekle) dokununuz.
2. Nokta türü olarak Select Round'u (Yuvarlak Seç) seçin. Haritada kırmızı bir daire görünecektir. Engeli seçmek için dairenin ortasına dokununuz ve konumu ayarlamak için sürükleyin. Engelin çevresindeki kırmızı noktayı seçin ve yarıçapı ayarlamak için sürükleyin.
5.  öğesine dokununuz, alanı adlandırın, ürünü seçin ve kaydedin. Yeni eklenen alan, alan listesinde görüntülenecektir.


#### Alan Düzeltmesi

Alan listesinden bir alan seçin ve Düzenleme moduna girmek için  dokununuz

1. Sınır noktaları düzenlemesi.  
Taşı: Noktaları taşımak için dokununuz ve sürükleyin  
Sil: Bir noktayı silmek için iki kez dokununuz.
2. Engel Düzenlemesi  
Seçmek ve düzenlemek için engele dokununuz.  
Çokgen engeller için, engelin etrafına eklenen noktaları düzenlemek için Sınır Noktalarını Düzenle talimatlarını izleyin. Dairesel engeller için, engeli seçmek için dairenin ortasına dokununuz ve konumu ayarlamak için sürükleyin. Engelin çevresindeki kırmızı noktayı seçin ve yarıçapı ayarlamak için sürükleyin.
3. Kullanıcılar daha ilave sınır noktası veya engel ekleyebilir. Adımlar, alan planlaması ile aynıdır.
4. Kaydetmek için  dokununuz.

#### Bir Operasyonu Gerçekleştirme

1. Hava aracını, arka tarafı size bakacak şekilde açık, düz bir zemine yerleştirin. Uzaktan kumandayı ve ardından hava aracını açın.

2. Operation View (İşlem Görünümünü) girmek için uygulamanın ana ekranında Start'a (Başlat) dokunun. Sol üstteki mod değiştirme düğmesine dokunun ve Agriculture (Tarım) panelinde Route'ı (Rota) seçin.
3. Soldaki > simgesine dokunun ve alan listesinden bir alan seçin.
4. Alanı yeniden düzenlemek için ✎ dokunun.
5. Alanı uygulamak için ✓ dokunun.
6. İşlem Ayarları  
Ekranın solundaki menüdeki Task (Görev) sekmesinde parametreleri ayarlayın. Kullanıcılar bir püskürtme şablonu seçebilir veya buna göre püskürtme miktarını, uçuş hızını, hat aralığını (iki komşu hat arasındaki mesafe) ve bitki örtüsü üzerindeki yüksekliği ayarlayabilir.  
Aircraft Setting (Hava Aracı Ayarları) altındaki Advanced Settings'de (Gelişmiş Ayarlar) Auto Route Spacing Adjustment (Otomatik Rota Aralığı Ayarlaması) etkinleştirilirse, kullanıcı satır aralığı değerini ayarladıktan sonra ince ayar otomatik olarak uygulanacaktır. Böylece rotayı görev alanıyla daha uyumlu olacak şekilde uyarlayacaktır. Görüntülenen aralık değeri, kullanıcı girişinden biraz farklı olabilir
7. Rota Ayarları  
Alan uygulandıktan sonra uygulama otomatik olarak bir görev rotası oluşturur. Güzergah üzerindeki yeşil nokta başlangıç noktasını, sarı nokta ise bitiş noktasını gösterir. Rota ayarları aşağıdaki gibidir.  
Rota Yönü:
  - a. Planlanan rotanın uçuş yönünü ayarlamak için © simgesini rotanın yanına sürükleyin. Fine Tuning (İnce Ayar) menüsünü göstermek için simgeye dokunun ve düzenleyin.
  - b. Seçmek için sınırlardan birine dokunun ve ardından rota yönünü seçilen sınırla hizalamak için iki kez dokunun.  
Başlangıç Noktası: Sağdaki Start Point'e (Başlangıç Noktası) dokunun, bir sınır noktası seçin ve onaylayın. Rotanın başlangıç noktası, seçilen sınıra yakın bir konuma geçecektir.  
Bağlantı Noktası: Haritayı sürükleyin ve artı işaretlerine bir bağlantı noktası eklemek için sağdaki Connection Point'e (Bağlantı Noktası) dokunun. Bağlantı noktaları ve Connection Routing (Bağlantı Rotası), saha planlaması sırasında işaretlenmemiş engelleri aşmak üzere bağlantı yolunu ayarlamak için kullanılabilir. Bağlantı Rotası hakkında daha fazla bilgi için aşağıdaki açıklamalara bakın.  
Ofseti Düzelt: Rectify Offset'e (Ofseti Düzelt) dokunun ve Fine Tuning (İnce Ayar) düğmelerini kullanarak rota konumunu ayarlayın.
8. Reçete Haritaları Ekleme  
Ön izleme için alanda (+) dokunun ve listeden bir reçete haritası seçin. Haritadaki alanın her bölümü, püskürtülecek veya serpilecek malzeme miktarına karşılık gelen bir renkte gösterilecektir. Seçilen reçete haritasını alana uygulamak için OK'e (Tamam) dokunun.
9.  simgesine dokunun, hava aracının durumunu ve görev ayarlarını kontrol edin, uygun bir Connection Routing/RTH Altitude (Bağlantı Rotası/RTH İrtifası) ayarlayın ve hava aracını başlatmak için kaydırıcıyı hareket ettirin. Hava aracı işlemi otomatik olarak gerçekleştirecektir.



- Bağlantı Rotası ve RTH irtifa ve hızı Pre-Task Auto Check (Görev Öncesi Otomatik Kontrol) ve Aircraft Settings (Hava Aracı Ayarları) altında ayarlanabilir. Bir konumda ayarlanan değer diğer konumda otomatik olarak güncellenecektir.
- Kullanıcılar, Pre-Task Auto Check (Görev Öncesi Otomatik Kontrol) veya Aircraft Settings'de (Hava Aracı Ayarları) Connection Route Altitude (Bağlantı Yolu İrtifası) etkinleştirebilir veya devre dışı bırakabilir. Etkinleştirildiğinde, hava aracı önceden ayarlanmış bağlantı rotası irtifasında ilk rota noktasına uçacak ve operasyon durdurulup yeniden başlatıldıktan sonra da bu irtifa ile uçuş rotasına dönecektir. Devre dışı bırakıldığında, hava aracı, bitki örtüsünün üzerinde önceden ayarlanmış yükseklik ile ilk rota noktasına ulaşacaktır.





- Yalnızca açık alanlarda kalkış yapın ve çalışma ortamına uygun bir otomatik kalkış yüksekliği ayarlayın.
- Çalışmaya başlamadan önce motorlar çalıştırılırsa işlem otomatik olarak iptal edilir. Görev listesindeki işlemi geri çağırmanız gerekecektir.
- Bir kez başlatıldığında, hava aracı rotanın başlangıç noktasına uçar ve uçuş rotası boyunca rotasını ilk dönüş noktası yönünde kilitler. Operasyon sırasında, kullanıcılar kontrol çubuğu aracılığıyla hava aracının yönünü kontrol edemezler.
- Hava aracı rota aralığı boyunca uçarken püskürtme yapmaz, ancak rotanın geri kalanı boyunca uçarken otomatik olarak püskürtme yapar. Kullanıcılar uygulamada püskürtme miktarını, uçuş hızını ve bitki örtüsü üzerindeki yüksekliği ayarlayabilir.
- Kontrol çubuğu hafifçe hareket ettirilerek bir işlem duraklatılabilir. Hava aracı havada asılı duracak ve kesme noktasını kaydedecek ve ardından hava aracı manuel olarak kontrol edilebilecektir. Operasyona devam etmek için, alan listesindeki Executing etiketinden tekrar seçin, hava aracı otomatik olarak kesme noktasına dönecek ve operasyona devam edecektir. Kesme noktasına dönerken hava aracı güvenliğine dikkat edin.
- Kullanıcılar, işlem tamamlandıktan sonra hava aracının gerçekleştireceği eylemi uygulamada ayarlayabilir.

## Bağlantı Rotası



Bağlantı Rotası: Hava aracının mevcut konumdan görev rotasına uçtuğu prosedürü ifade eder. Yalnızca Route (Rota) ve Fruit Tree (Meyve Ağacı) çalışma modlarında kullanılabilir.

Bağlantı rotası hava aracını mevcut konumundan görev rotasına döndürür ve saha planlaması sırasında görev alanının dışında işaretlenen engellerden otomatik olarak kaçınır. Kullanıcılar, saha planı sırasında işaretlenmemiş engelleri aşmak için uçağın bağlantı rotası üzerinde uçması gereken bağlantı noktaları ekleyebilir.

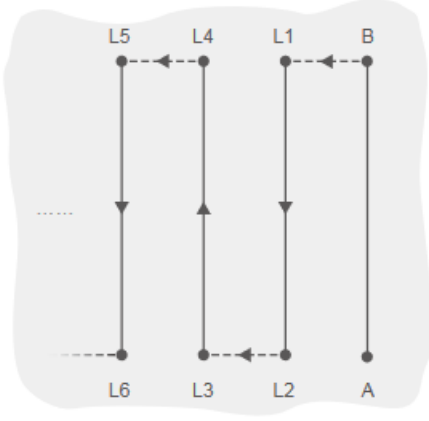
1. Saha planlaması sırasında görev alanının içindeki veya dışındaki tüm engellerin işaretlenmesi önerilir. Bir işleme girdikten veya tekrar başladıktan sonra, Bağlantı Rotası tarafından hesaplanan bağlantı güzergahı haritada otomatik olarak görüntülenecektir.
2. Artı işaretini istenen konuma hizalamak için haritayı sürükleyin ve artı işareti konumuna bir bağlantı noktası eklemek için Connection Point'e (Bağlantı Noktası) dokunun.
3. Bir operasyon gerçekleştirin ve hava aracı, yol boyunca işaretlenmiş tüm bağlantı noktaları da dahil olmak üzere bağlantı rotası boyunca uçar.

## A-B Route (A-B Rota) Çalışma Modu

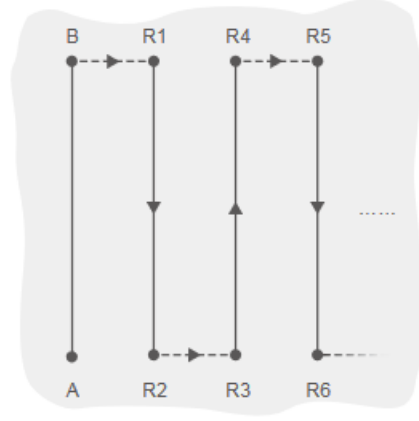
A-B Rota çalışma modunda, hava aracı önceden planlanmış bir rota boyunca hareket eder. Binoküler görüş sistemi ve aktif faz dizili radarların irtifa stabilizasyonu ve engellerden kaçınma işlevlerinin yanı sıra operasyona yeniden başlama ve veri koruması da mevcuttur. Uçuş hızını ve püskürtme miktarını ayarlamak için uygulamayı kullanın. A-B Rota işletim modu, büyük, üçgen veya dikdörtgen püskürtme alanları için önerilir.

## Operasyon Rotası

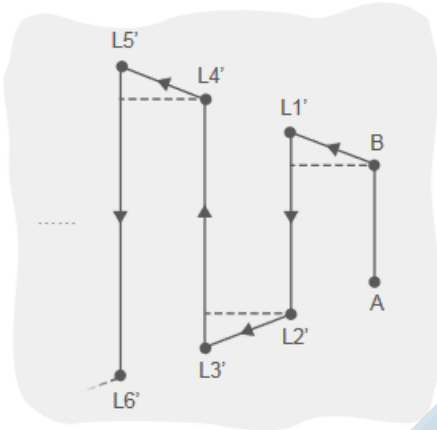
Hava aracı, A ve B dönüş noktalarını kaydettikten sonra planlı bir kare zikzak rotası boyunca hareket eder. Optimum çalışma koşulları altında, engellerden kaçınma mevcuttur ve hava aracı, bitki örtüsünden sabit mesafeyi korur. Rota aralığı adı verilen noktalı çizgilerin uzunluğu uygulamada ayarlanabilir. Kullanıcılar noktalar kaydedildikten sonra A ve B noktalarının yönünü ayarlarsa, operasyon rotasının dönüş noktaları için dönüş açıları, A ve B noktaları için önceden ayarlanmış rotaya göre değişecektir. Operasyon rotasının şekli de örneğin aşağıdaki şekilde Route L' ve Route R' olarak değişecektir.



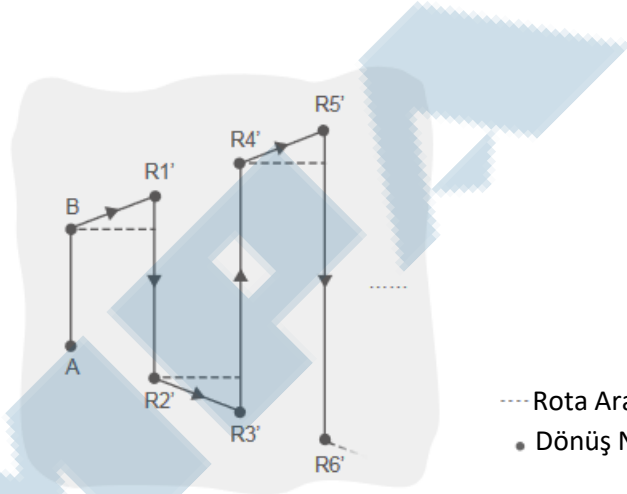
Route L



Route R



Route L'



Route R'

--- Rota Aralığı  
• Dönüş Noktası

Semboller

## Operasyon Yöntemi



- Hava aracı ile doğrudan görüş hattınızı (VLOS) her zaman koruyun.
- GNSS sinyalinin güçlü olduğundan emin olun. Aksi takdirde, A-B Rotası çalışma modu güvenilir olmaz.



Uçmadan önce çalışma ortamını kontrol ettiğinizden emin olun.

GNSS sinyallerinin güçlü olduğundan ve ekranda Ready to GO (GNSS) (Harekete Hazır) veya Ready to GO (RTK) görüntülediğinden emin olun.

1. A-B Rota Çalışma Moduna Girin.  
Uygulamada Operation View'a (İşlem Görünümü) gidin, sol üstteki mod değiştirme düğmesine dokunun ve A-B Route (A-B Rotası) seçin.
2. Çalışma Parametrelerini Ayarlayın  
Ekranın solundaki parametre ayarlarında, kullanıcılar bir püskürtme şablonu seçebilir veya püskürtme miktarını, uçuş hızını, satır aralığını ve bitki örtüsünün üzerindeki yüksekliği ayarlayabilir.
3. A ve B Noktalarını Sırayla Kaydedin  
Hava aracını A veya B Noktası olarak gösterilen başlangıç noktasına uçurun, üzerine gelin ve ekranda A veya B Noktasına dokunun veya uzaktan kumandadaki önceden ayarlanmış özelleştirilebilir düğmeye basın. A veya B noktası kaydedildikten sonra haritada görünecektir. A Noktası veya B Noktası yönünün ayarlanması gerekiyorsa, A Noktası kaydedildikten sonra A Noktası yönü ayarlanmalıdır ve ardından kullanıcılar B Noktasını kaydedebilir ve B Noktası için yönü ayarlayabilir.



- Hava aracı A Noktasından B Noktasına uçarken otomatik olarak püskürtme yapar.
- Püskürtme tankı boşsa veya hava aracının uçuş hızı 0,4 m/s'den yüksekse A ve B noktaları kaydedilemez.
- A Noktasını B Noktasından önce kaydettiğinizden ve A Noktası ile B Noktası arasındaki mesafenin 1 m'den fazla olduğundan emin olun.
- Kullanıcılar kaydedildikten sonra A veya B Noktasının konumunu ayarlayamaz. A veya B Noktasının ayarlanması gerekiyorsa yeni bir A-B Rota işlemi başlatın.
- Optimum performans için, A Noktasının B Noktasının yönünü çokgen püskürtme alanının bir tarafına paralel tutmanız önerilir.

#### 4. A ve B Noktası için açığı ayarlayın


A veya B Noktası kaydedildikten sonra, ekrandaki Adjust A or B Heading (A veya B Yönünü Ayarla) ögesine dokunun ve uzaktan kumandadaki sapma çubuğunu hareket ettirin. Hava aracının istikameti, ekranda noktalı bir çizgi ile gösterilen A veya B Noktasının istikametine karşılık gelir. A veya B Noktası mevcut rotayı ayarlamak için Adjust A or B Heading'e (A veya B Yönünü Ayarla) tekrar dokunun. A veya B Noktası rotası ayarlamak için aç sınırları vardır. Çalışırken uygulamadaki tüm istemleri dikkat edin.




Hava aracının yönünün dönüş hızı 15°/s'den yüksek olduğunda A veya B Noktası yönü ayarlanamaz.

#### 5. Rotayı

Seçin

A ve B Noktası kaydedildikten sonra, uygulama varsayılan olarak Rota R veya R' üretir. Rota L veya Rota L' ye geçmek için  dokunun

#### 6. Bir Operasyonu Gerçekleştirme

 dokunun ve işlemi başlatmak için kaydırıcıyı hareket ettirin.




- Hat aralığı ayarlanamazken, kullanıcılar çalışma sırasında püskürtme miktarını, uçuş hızını ve bitki örtüsü üzerindeki yüksekliği ayarlayabilir.
- Kullanıcılar operasyon sırasında kontrol çubuğu ile uçağın yönünü kontrol edemezler.
- Hava aracını A-B Route operasyon modunda kontrol etmek için kontrol çubuklarını kullanırken hava aracı otomatik olarak Manuel operasyon moduna geçer, ilgili uçuş davranışını tamamlar ve ardından havada asılı kalır. İşlemi sürdürmek için ekrandaki Resume'a (Devam Et) dokunun. Hava aracı operasyon rotası boyunca uçmaya devam eder. Daha fazla bilgi için Çalışmaya Devam Etme bölümüne bakın.
- Hava aracının yönü ayarlanamasa bile, radar modülünün engellerden kaçınma işlevi devre dışı bırakılmışsa engellerden kaçınmak için kontrol çubuklarını kullanın. Daha fazla bilgi için Manuel Engelden Kaçınma bölümüne bakın.
- Operasyon sırasında, hava aracı A'dan B'ye olan hatta paralel rota boyunca uçarken sıvı püskürtmez, ancak rotanın diğer kısımları boyunca uçarken otomatik olarak sıvı püskürtür.

## Manuel Çalışma Modu

Uygulamada sol üstteki mod değiştirme düğmesine dokunun ve Manuel çalıştırma moduna girmek için M ögesini seçin. Bu modda, hava aracının tüm hareketlerini kontrol edebilir, uzaktan kumandanın püskürtme düğmesi aracılığıyla sıvı püskürtebilir ve kadran aracılığıyla püskürtme hızını ayarlayabilirsiniz. Daha fazla bilgi için Püskürtme Sistemini Kontrol Etme bölümüne bakın. Çalışma alanı küçük olduğunda Manuel çalıştırma modu idealdir.

## Manuel Artı Çalışma Modu

Manual Artı çalışma moduna girmek için sol üstteki mod değiştirme düğmesine dokununuz ve M+ ögesini seçin. Bu modda yön kilitlenir ve diğer tüm hareketler manuel olarak kontrol edilebilir. Kullanıcılar, parametre ayarlarında M+ yön kilidini devre dışı bırakabilir. Hava aracını sola veya sağa yönlendirmek için uygulamadaki düğmeleri kullanın. Optimum çalışma koşulları altında, radar modülü, irtifa stabilizasyon işlevi etkinleştirilmişse, hava aracı ve bitki örtüsü arasındaki püskürtme mesafesini korur. Düzensiz şekilli çalışma alanları için Manuel Artı çalıştırma modu idealdir.

1. Soldaki parametre ayarlarında, kullanıcılar bir püskürtme şablonu seçebilir, püskürtme miktarını, uçuş hızını, hat aralığını ve bitki örtüsü üzerindeki yüksekliği ayarlayabilir ve yönü kilitleyebilir.
2.  dokununuz ve işlemi başlatmak için kaydırıcıyı hareket ettirin.
3. Uygulamadaki ilgili düğmelere dokununuz ve hava aracı hat aralığı için önceden ayarlanmış mesafede sola veya sağa uçacaktır. Uçak ileri, geri veya çapraz olarak hızlanırken otomatik olarak püskürtme yapar, ancak yana doğru uçarken püskürtme yapmaz






Kullanıcılar işlem sırasında püskürtme miktarını, uçuş hızını ve bitki örtüsü üzerindeki yüksekliği ayarlayabilir ancak hat aralığını ayarlayamaz.


## Meyve Ağacı Çalışma Modu


Kullanıcılar, DJI Agras Intelligent Cloud'dan indirerek veya bir microSD karttan içe aktararak meyve ağacı işlemleri hakkında bilgi alabilir ve meyve ağacı işleminde kullanabilir.

### Meyve Ağacı İşlem Bilgilerini İndir/İçe Aktar

1. DJI Agras Intelligent Cloud'dan indirin: DJI Agras uygulamasında ana ekrana gidin ve görev yönetimi ekranına girmek için  ögesine dokununuz. Açılır pencerede istediğiniz Meyve Ağacı işlemlerini seçin ve  dokununuz ve indirin.
2. microSD karttan içe aktarma: DJI Terra'dan gelen planlama verilerini içeren microSD kartı uzaktan kumandadaki microSD kart yuvasına takın. Ardından DJI Agras'ın ana ekranına gidin. Açılır pencerede verileri seçin ve içe aktarın. Verileri görüntülemek için ana ekranda görev yönetimine  gidin.
3. İndirilen veya içe aktarılan işlemler, Meyve Ağacı Çalışma modunda işlem listesinde görüntülenecektir.

### Bir Operasyonu Gerçekleştirme

1. Hava aracını arka tarafı size bakacak şekilde açık, düz bir zemine yerleştirin. Uzaktan kumandayı ve ardından hava aracını açın.
2. Operation View (İşlem Görünümü) girmek için uygulamanın ana ekranında Start'a (Başlat) dokununuz. Ekranın sol üst köşesindeki mod değiştirme düğmesine dokununuz ve Agriculture (Tarım) panelinde Fruit Tree (Meyve Ağacı) seçin.
3. Soldaki > ögesine dokununuz ve işlem listesinden işlemi seçin.
4. İşlemi uygulamak için  dokununuz.
5. Çalışma Ayarları  
Soldaki parametre ayarlarında, püskürtme miktarını veya akış hızını, uçuş hızını ve bitki örtüsü üzerindeki yüksekliği ayarlayın.  
Ağaç taç merkez noktalarını içeren işlemler için Rotary Spray (Döner Püskürtme) etkinleştirilebilir veya devre dışı bırakılabilir. Etkinleştirildiğinde, hava aracı otomatik olarak dönecek ve ağaç taç merkezine vardığında pestisit püskürtecektir.  
Ağaç taç merkez noktası olmayan işlemler için, kullanıcılar görev alanını hesaplama yöntemini seçebilir.

6. Bağlantı Noktası: Haritayı sürükleyin ve artı işaretlerine bir bağlantı noktası eklemek için sağdaki Connection Point'e (Bağlantı Noktası) dokunun. Bağlantı noktaları ve Bağlantı Rotası saha planlaması sırasında işaretlenmemiş engelleri aşmak üzere bağlantı yolunu ayarlamak için kullanılabilir. Bağlantı Rotası, Rota işletim modundakiyle aynı şekilde çalışır.
7. Ofseti Düzelt: Rectify Offset'e (Ofseti Düzelt) dokunun ve İnce Ayar düğmelerini kullanarak rota konumunu ayarlayın. Rotada kalibrasyon noktaları varsa, hava aracını kalibrasyon noktalarından birine yerleştirin ve Rectify Aircraft Position'a (Hava Aracı Konumunu Düzelt) dokunun.
8.  simgesine dokunun, hava aracı durumu ve görev ayarlarını kontrol edin, uygun bir e Connection Routing/RTH Altitude (Bağlantı Rotası/RTH İrtifası) ayarlayın ve hava aracını başlatmak için kaydırıcıyı hareket ettirin. Hava aracı işlemi otomatik olarak gerçekleştirecektir.



Bağlantı Rotası ve RTH irtifa ve hızı Pre-Task Auto Check (Görev Öncesi Otomatik Kontrol) ve Aircraft Settings (Hava Aracı Ayarları) altında ayarlanabilir. Bir konumda ayarlanan değer diğer konumda otomatik olarak güncellenecektir.



- Yalnızca açık alanlarda kalkış yapın ve çalışma ortamına uygun bir otomatik kalkış yüksekliği ayarlayın.
- Çalışmaya başlamadan önce motorlar çalıştırılırsa işlem otomatik olarak iptal edilir. Görev listesindeki işlemi geri çağırmanız gerekecektir.
- Bir kez başlatıldığında, hava aracı rotanın başlangıç noktasına uçar ve uçuş rotası boyunca rotasını ilk dönüş noktası yönünde kilitler. Operasyon sırasında, kullanıcılar kontrol çubuğu aracılığıyla hava aracının yönünü kontrol edemezler.
- Hava aracı rota aralığı boyunca uçarken püskürtme yapmaz, ancak rotanın geri kalanı boyunca uçarken otomatik olarak püskürtme yapar. Kullanıcılar uygulamada püskürtme miktarını, uçuş hızını ve bitki örtüsü üzerindeki yüksekliği ayarlayabilir.
- Kontrol çubuğu hafifçe hareket ettirilerek bir işlem duraklatılabilir. Hava aracı havada asılı duracak ve kesme noktasını kaydedecek ve ardından hava aracı manuel olarak kontrol edilebilecektir. Operasyona devam etmek için, alan listesindeki Executing etiketinden tekrar seçin, hava aracı otomatik olarak kesme noktasına dönecek ve operasyona devam edecektir. Kesme noktasına dönerken hava aracı güvenliğine dikkat edin.
- Kullanıcılar, işlem tamamlandıktan sonra hava aracının gerçekleştireceği eylemi uygulamada ayarlayabilir.

## Sistem Kapatma

İndikten sonra, motorları durdurmak için gaz kolunu aşağı bastırın ve basılı tutun. Güç düğmesine basın ve ardından hava aracı ve uzaktan kumandayı kapatmak için basılı tutun

## Uçuş Sonrası Kontrolleri

1. Hava aracının kapalı olduğundan emin olun. Pili hava aracından çıkarın ve uygun şekilde saklayın.
2. Hava aracının yapısını kontrol edin, kiri ve tozu temizleyin ve gevşek veya hasarlı parçaları değiştirin.
3. Püskürtme/serpme tankında ve tüm püskürtme/serpme sisteminde kalıntı kalmadığından emin olun.
4. Hava aracının taşıma için doğru şekilde katlandığından emin olun.
5. Hava aracındaki pil konektörünün temiz ve kuru olduğundan emin olun.

## Acil Durum Yöntemleri

### Genel Bilgiler

Bu bölümde, aşağıdaki acil durumlardan biri meydana gelirse, hava aracının veya uzaktan kumandanın nasıl kullanılacağı anlatılmaktadır.

Uçuş sırasında bir veya daha fazla motor arızalanırsa, hava aracı kalan gücünü; güç sisteminin durumu, hava aracı ağırlığı ve uçuş ortamı gibi faktörlere göre hesaplayacaktır. İki olası senaryo ortaya çıkabilir.

1. Kalan itiş gücü yeterlidir: hava aracı kalan itiş gücü ile dengeli bir durumda uçmaya devam edecektir.
2. Kalan itiş gücü yetersiz: hava aracı dönecek ve kontrollü bir iniş yapacak.

Takiben kullanıcıların hava aracını manuel olarak indirmesi ve hava aracını hemen kontrol edip onarması önerilir.

### Yangın

Uçuş kontrolörü, uçuş pili sıcaklığı çok yüksek olduğunda uçağın gücünü azaltacaktır ve uygulamada bir istem belirecek. Pil, uçuş sırasında sıcaklık eşiğini aşarsa ileride kullanılmaması için kilitlenecek ve uçuştan sonra tekrar kullanılamayacaktır.

Uçuş pili alev alırsa aşağıdaki talimatları uygulayın.

1. Pil bir pil istasyonu veya jeneratör kullanılarak şarj edilirken alev alırsa, kişisel güvenliğin sağlandığından emin olun, pil istasyonunu veya jeneratörü hemen kapatın ve pilin şarj cihazından bağlantısını kesin. Pil, hava aracındayken alev alırsa, kişisel güvenliğin sağlandığından emin olun ve pili hemen hava aracından ayırın.
2. Pili çevreleyen yanıcı malzemeleri 5 m'den daha uzak güvenli bir mesafeye aktarın.
3. Yangın küçükse, yangının yerini kapatmak için çok miktarda kum gibi malzemeler kullanın ve artık duman çıkmayana kadar pili soğutmak için soğuk su dökün. Kullanıcıların pille doğrudan temastan kaçınmasını sağlayan yangına dayanıklı eldivenler veya diğer koruyucu aletler yardımıyla pili, pili tamamen batırmak için yeterli miktarda su içeren bir kaba taşıyın ve pilin tamamen boşalmasına yardımcı olmak için uygun miktarda tuz ekleyin. Kabı 72 saatten fazla serin bir yerde bırakın ve pili çıkarın ve atın.
4. Yangın büyükse, yangının etrafında yanıcı madde olmadığını iki kez kontrol edin, güvenlik mesafesini 10 m'den fazla uzağa çıkartın ve çevredeki insanları tahliye edin. Daha fazla kazadan kaçınmak için pil tükenene ve yangın sönene kadar bekleyin.

### C2 Bağlantısının Kaybolması

Hava aracı Failsafe RTH (Güvenilir Eve Dön) işlevini destekler.



**Ev Noktası:** Varsayılan ev (kalkış) noktası, hava aracınızın güçlü GNSS sinyallerini aldığı ilk konumdur. Sinyalin güçlü olması için beyaz GNSS simgesinde en az dört çubuk olması gerektiğini unutmayın.

**RTH:** RTH (Eve Dön), hava aracını en son kaydedilen başlangıç noktasına geri getirir.

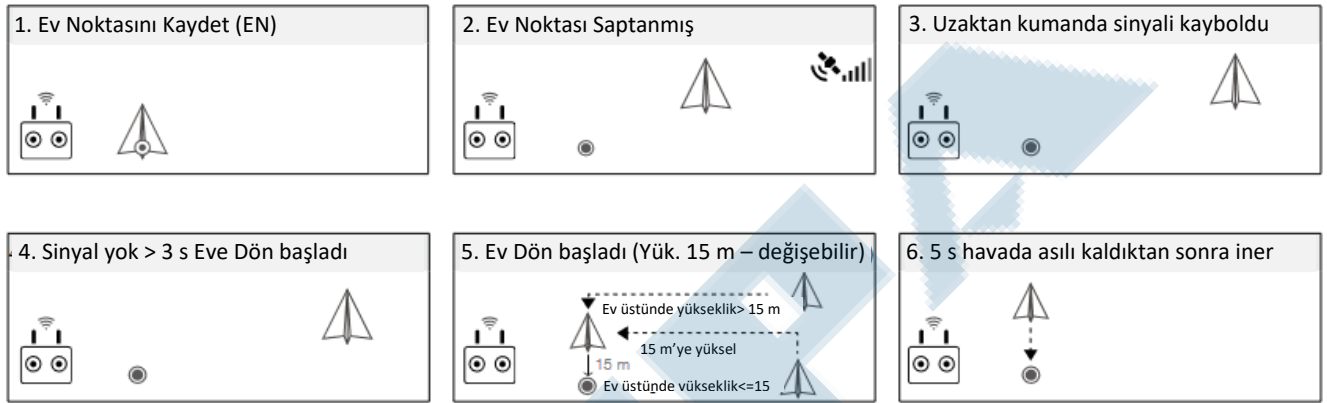
## Güvenilir RTH (Eve Dön)



Uzaktan kumanda sinyali kaybolursa hava aracı Eve Dön yapacak veya havada asılı kalacaktır. Eylem uygulamadan ayarlanabilir. Güvenilir Eve Dön yalnızca RTH (Eve Dön) ayarlanmışsa kullanılabilir

Ana noktanın başarıyla kaydedilmesi, GNSS sinyalinin güçlü olması ve RTK modülünün hava aracının yönünü ölçebilmesi koşuluyla, uzaktan kumanda sinyali üç saniyeden fazla kaybolursa Failsafe RTH (Güvenli Eve Dön) otomatik olarak etkinleştirilir. Uzaktan kumanda sinyali geri alınırsa Eve Dön devam eder ve kullanıcılar uzaktan kumandayı kullanarak hava aracını kontrol edebilir. Eve Dön'ü iptal etmek ve hava aracının kontrolünü yeniden kazanmak için RTH (Eve Dön) düğmesine bir kez basın.

### RTH (Eve Dön) Açıklaması



RTH (Eve Dön), Rota operasyonları sırasında tetiklenirse, hava aracı, alan planlarken eklenen engelleri aşmak üzere RTH için bir uçuş yolu planlayabilir.

### RTH Güvenlik Bildirimleri

	Hava aracı Kalkış Noktasının 3 m yarıçapı içindeyken RTH (Eve Dön) tetiklenirse, hava aracı RTH'ye girmeyecektir, ancak uzaktan kumanda yine de bir uyarı verecektir. Uyarıyı iptal etmek için RTH'den çıkın.
	GNSS sinyali zayıf olduğunda (GNSS simgesi kırmızı olarak görüntülenir) veya kullanılmadığında, hava aracı ev noktasına geri dönemez.

### RTH (Eve Dön) Sırasında Engelden Kaçınma

Optimal bir çalışma ortamında, RTH sırasında engellerden kaçınma mevcuttur. Hava aracının 20 m yakınında bir engel varsa, hava aracı yavaşlar ve ardından durur ve havada asılı kalır. Hava aracı RTH prosedüründen çıkacak ve başka komutlar bekleyecektir.

### İniş Koruma Fonksiyonu

Otomatik iniş sırasında İniş Koruması etkinleştirilir. Prosedür aşağıdaki gibidir:

1. Ev noktasına ulaştıktan sonra hava aracı yerden 3 m yüksekte bir pozisyona iner ve havada asılı kalır.
2. Hava aracı konumunu ayarlamak için yunuslama ve yatış çubuklarını kullanın ve zeminin iniş için uygun olduğundan emin olun.

3. Hava aracını indirmek için gaz kolunu aşağı çekin veya uygulama ekranındaki talimatları izleyin.



Hava Aracı Sabit RTK konumlandırmasını kullanırken İniş Korumasına girmek yerine doğrudan inecektir. Hava Aracı DJI Terra kullanılarak planlanmış bir meyve ağacı rota operasyonu gerçekleştiriyorsa, İniş Koruması geçerli olacaktır.

### Seyir Sistemlerinin Kaybı

Uçuş sırasında sabit RTK konumlandırma kullanılırken RTK mevcut değilse, hava aracı GNSS'ye geçecektir.

GNSS de kullanılmıyorsa, hava aracı tutumunu dengelemek için otomatik olarak Attitude (ATTI) moduna geçecek ve kullanıcılara dikkatli uçmalarını ve mümkün olan en kısa sürede inmelerini hatırlatmak için uygulamada bir uyarı belirecektir.

### Kontrol İstasyonu Arızaları

Kontrol istasyonu arızaları aşağıdaki senaryoları içerir.

1. Kontrol sinyali kayboldu: Uygulamada Failsafe RTH (Güvenli Eve Dön) etkinleştirilmişse, hava aracı Güvenli Eve Dön'e girecektir. Failsafe RTH (Güvenli Eve Dön) hakkında daha fazla bilgi için C2 Bağlantısı Kesilmesi bölümüne bakın. Hava aracı eylemi uçak kritik düzeyde düşük pil seviyesiyle inene veya doğrudan inene kadar havada asılı kalacak şekilde de ayarlanabilir.
2. Uygulama, kontrol sinyali normalden otomatik işlemler sırasında çöküyor: bu durumda, hava aracı ile uzaktan kumanda arasındaki C2 bağlantısı iyi durumda ise hava aracı, kritik derecede düşük pil seviyesi tarafından iniş tetiklenene kadar mevcut işlemi gerçekleştirmeye devam edecektir. Kullanıcılar, kontrol çubuğunu hafifçe hareket ettirerek Rota operasyonlarından çıkabilir ve hava aracını manuel olarak kontrol edebilir.

### Kontrol Dışı Uçuş

Hava aracının uçuş telemetrisi, uçuş sırasında uzaktan kumandanın ekranında görüntülenecektir. Hava aracı operasyon sırasında kontrol dışına uçup giderse, kullanıcılar uygulamadaki haritada görüntülenen hava aracının ve uzaktan kumandanın konumuna göre hava aracını arayabilirler. Hava aracı kontrol dışına uçtukten sonra hava aracının GNSS sinyali kaybolursa, hava aracı uygulamadaki haritada görüntülenmeyecektir. Kullanıcılar, GNSS sinyalinin kaybolmasından önce son konumuna, uçuş hızına ve yönüne göre hava aracının yerini tahmin edebilir.

### Raporlama Zorunluluğu

Kullanıcılar, herhangi bir kontrolsüz çarpışma veya uçuş olayını DJI Destek, bir DJI yetkili satıcısı veya diğer yollarla 2 iş günü içinde DJI'ye bildirmekle yükümlüdür ve olayla ilgili uçuş verilerini yükleyecektir. <https://youtu.be/X8sVce69z5> adresinden uçuş verileri yükleme talimatlarına bakınız.



## Ağırlık ve Denge ve Ekipman Listesi

Kullanıcılar püskürtme tankını çıkarabilir ve serpme işlemleri için serpme sistemini kurabilir. Püskürtme tankı veya serpme sistemi kullanılması halinde ağırlık merkezi Ağırlık Merkezi Sınırlamaları bölümünde listelenen aralıklar içinde kalacaktır.

## Bakım ve Sürekli Uçabilirlik için Kullanım, Bakım ve Talimatları

### Yer Bakımı

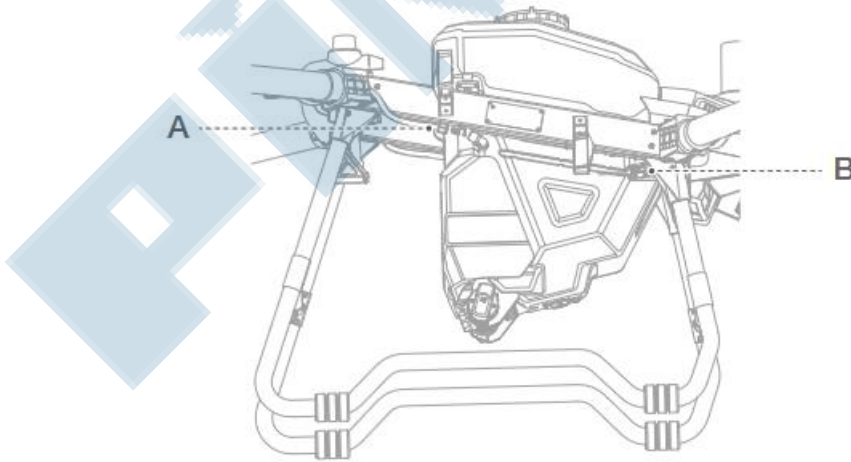
1. Hava aracının kapalı olduğundan emin olun. Pili hava aracından çıkarın ve uygun şekilde saklayın.
2. Hava aracının yapısını kontrol edin, kiri ve tozu temizleyin ve gevşek veya hasarlı parçaları değiştirin.
3. Püskürtme/serpme tankındaki ve püskürtme/serpme sistemindeki kalıntıları temizleyin ve sistemi kuru tutun.
4. Hava aracının taşıma veya depolama için doğru şekilde katlandığından emin olun.
5. Hava aracındaki pil bağlantısının temiz ve kuru olduğundan emin olun.

### Demontaj, Depolama ve Montaj

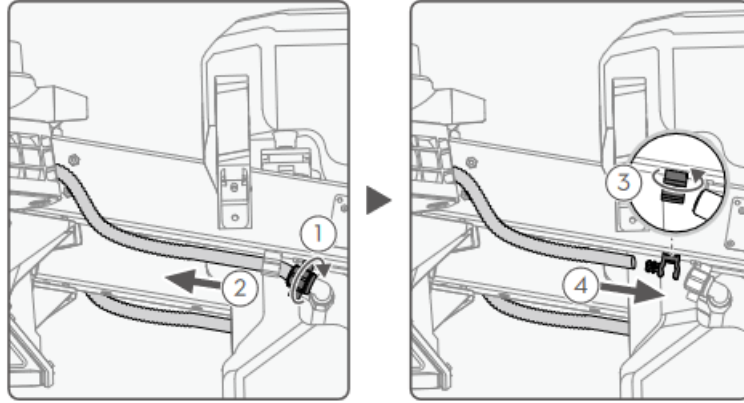
Uçakta bulunan tank, pervaneler ve püskürtücüler demonte edilebilir. Bunları sökmek, yeniden monte etmek ve saklamak için aşağıdaki talimatları izleyin. Sökmeden ve yeniden takmadan önce Akıllı Uçuş Bataryasını uçaktan çıkardığınızdan emin olun.

#### Tank

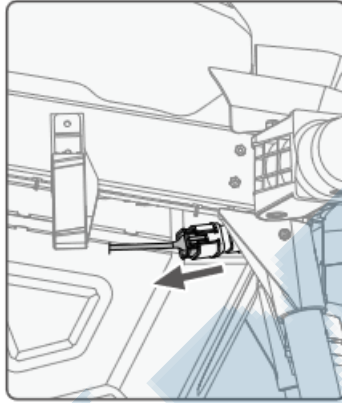
#### Demontaj



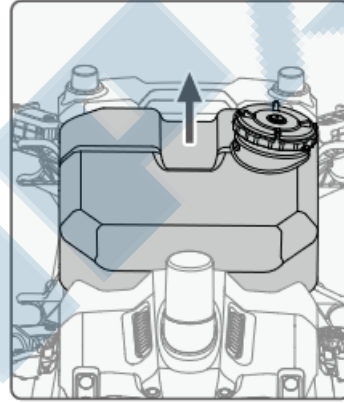
**A.**



**B.**



**C.**



1. Hava aracındaki püskürtme tankının her iki tarafındaki hortumları bulun. Hortum üzerindeki somunu ① gevşetin, hortumu hortum kelepçesinden çıkarın ②, kelepçeyi döndürün ③ ve hortumu kelepçe üzerindeki çıkıntıya bağlayın ④. (Şekil A)  
Not: Hortumu çıkardıktan sonra, somunu kaybetmemek için püskürtme tankı hortum bağlantısındaki hortum somununu sıktığınızdan emin olun.
2. Hava aracının sağ iniş takımının önündeki püskürtme sistemi kablosunu bulun. Kabloyu konektörden çıkarın. Kabloya zarar vermemek için dikkatli hareket edin. (Şekil B)
3. Püskürtme tankını kaldırın ve hava aracından çıkartın. (Şekil C)

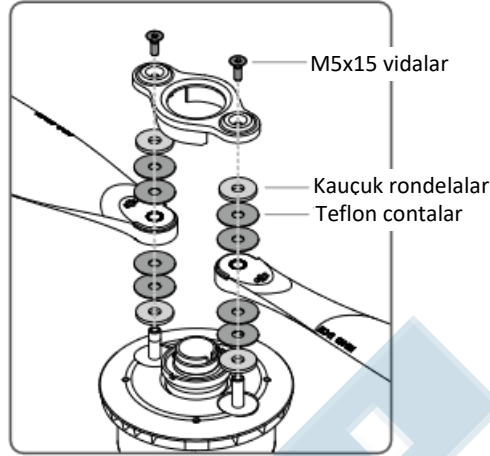
#### Montaj

Yeniden monte etmek için demontaj adımlarını tersten izleyin.

## Pervaneler

### Sökme

1. Uygun altıgen anahtar kullanarak iki M5×15 pervane kanadı vidasını çıkarın.
2. Pervane adaptörünü, dört Teflon contayı ve her pervane kanadının üstünde ve altındaki iki kauçuk rondelayı çıkarın.



### Takma

Pervane kanatları ve motorları üzerindeki CW veya CCW işaretlerini belirleyin. Aynı işarete sahip parçaları monte ettiğinizden emin olun. T40 kullanıcıları, her bir pervane üzerindeki model numarasının sonundaki karşılık gelen harfle üst (U) ve alt (L) pervane kanatlarını belirleyebilir.

1. Bir kauçuk rondelayı ve ardından iki Teflon contayı motordaki montaj deliklerinden birine yerleştirin. Pervane kanadını ve ardından iki Teflon contayı ve bir kauçuk rondelayı yerleştirin.
2. Motordaki diğer montaj deliği için aynı adımları izleyin.
3. Pervane adaptörünü üste yerleştirin.
4. İki M5×15 vidayı montaj deliklerine yerleştirin ve pervane kanatlarını sabitlemek için sıkın.

## Püskürtücüler

### Sökme

1. Fiskiyenin altındaki vidayı ve kapağı döndürün ve çıkarın. Santrifüj disk modülünü çıkarın.
2. Üst ve alt diskleri ayırın.
3. Alt diskteki rondelayı çıkarın.

### Takma

Yeniden takmak için sökme adımlarını tersten izleyin.

## Depolama

### Hava Aracı Depolanması

1. Hava aracını ve parçalarını temiz ve kuru tutun, serin ve kuru bir yerde saklayın. Önerilen depolama sıcaklığı (tank, akış ölçer, pompalar ve hortumlar boşken): -20° ile 40°C (-4° ile 104°F) arasındır.
2. Küçük parçaları kaybetmemek için uygun muhafaza ettiğinizden emin olun. Kablolar ve conta gibi küçük parçalar yutulduğunda tehlikelidir. Tüm parçaları çocukların ve hayvanların erişemeyeceği bir yerde saklayın.
3. İniş takımlarına zarar vermemek için kullanılmadığında tankı çıkarın veya boşaltın.
4. Depolandığında pili hava aracından çıkarın.

### Pil Muhafazası

Pili hava aracından çıkartın ve pil bölmesinde akıntı, kalıntı olup olmadığını kontrol edin.



- Taşıma sırasında pili kapatın ve hava aracı veya diğer cihazlardan bağlantısını kesin.
- Pilleri çocukların ve hayvanların erişemeyeceği yerlerde saklayın. Çocuklar pilin parçalarını yutarsa derhal profesyonel tıbbi destek alın.
- Pil seviyesi kritik düzeye düşerse, pili %40 ila %60 güç düzeyinde şarj edin. Düşük güç düzeyine sahip bir pili uzun süre SAKLAMAYIN. Aksi takdirde performans olumsuz etkilenecektir.
- Pili fırın veya ısıtıcı gibi ısı kaynaklarının yakınında BIRAKMAYIN. Pili sıcak günlerde araç içinde BIRAKMAYIN.
- Pil kuru bir ortamda saklanmalıdır.
- Pili patlayıcı veya tehlikeli maddelerin veya gözlük, saat, mücevher ve saç tokası gibi metal nesnelerin yanına KOYMAYIN.
- Hasarlı veya %30'dan fazla güce sahip bir pili TAŞIMAYA ÇALIŞMAYIN. Taşımadan önce pili %30 veya daha düşük seviyeye kadar boşaltın.
- Pilin keskin nesnelere zarar görmesini önlemek için pilin düz bir yüzeye yerleştirildiğinden emin olun.



- Pili üç aydan daha uzun süre saklayacaksanız, pili bir pil güvenlik çantasında -20° ila 40°C (-4° ila 40°C) arasında bir sıcaklıkta saklamanız önerilir.
- Pili tamamen boşaldıktan sonra uzun süre saklamayın. Bunu yapmak pili aşırı deşarj edebilir ve pilde onarılamaz hasara neden olabilir.
- Düşük güç düzeyine sahip bir pil uzun süre saklandıysa, pil derin uyku modunda olacaktır. Pili uyandırmak için şarj edin.
- Pili uzun süre saklamayı düşünüyorsanız pili hava aracından çıkarın.

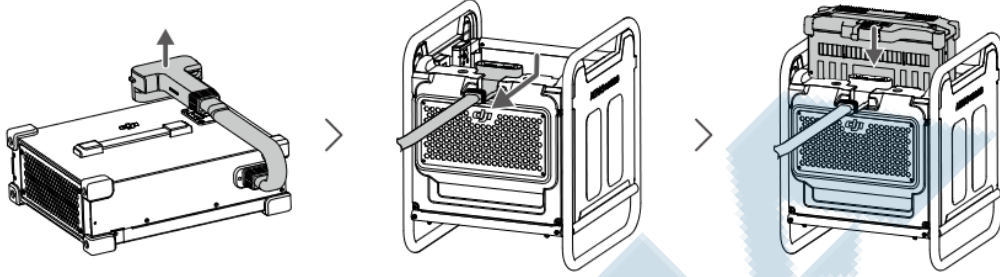
## Pilleri Doldurma / Koşullandırma / Yenilenmesi

### Pilleri Doldurma

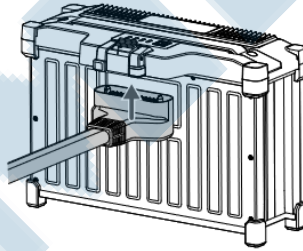
Pilleri şarj etmek için T40/T20P Akıllı Şarj Cihazını kullanın.

#### 1. Pili şarj cihazına bağlayın.

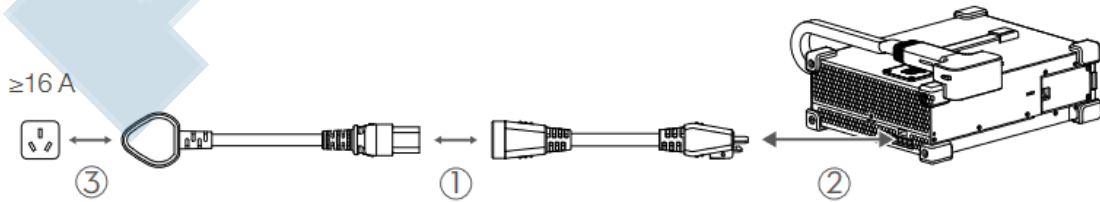
- Agras T40 kullanıyorsanız, pili ısı emicisine koymadan önce şarj kablosunu hava soğutmalı ısı emicisine bağlayın. Şarj cihazı pili şarj etmeye başlar. Pilin dört LED'i şarj olurken sırayla yanıp söner. Dört LED sabit yandığında veya söndüğünde pili çıkarın ve şarj etmek için ısı emicinin içine başka bir pil koyun.



- Agras T20P kullanıyorsanız, şarj kablosunu doğrudan pile bağlayın. Şarj cihazı pili şarj etmeye başlar. Pilin dört LED'i şarj olurken sırayla yanıp söner. Dört LED sabit yandığında veya söndüğünde pili çıkarın ve başka bir pil bağlayın.



#### 2. İki tek-fazlı AC güç kablosunu bağlayın. Tek-fazlı AC güç kablosunu (şarj cihazı) şarj cihazına bağlayın ve sonra tek-fazlı AC güç kablosunu (güç kaynağı) bir elektrik prizine takın.



3. Şarj işlemi tamamlandığında, şarj cihazındaki şarj durum LED'i sabit yeşil olacaktır. Pili şarj cihazından ayırın.



Kullanıcılar ayrıca uçuş pilini şarj etmek için D12000i Çok Fonksiyonlu İnverter Jeneratörü veya D6000i Çok Fonksiyonlu İnverter Jeneratörü kullanabilir. Daha fazla bilgi için ilgili kullanıcı kılavuzuna bakın.

### Pilleri Koşullandırma



- Piller uzun süre kullanılmazsa pil ömrü azalabilir.
- Pilin performansını sağlamak için pili en az üç ayda bir tamamen şarj edin ve boşaltın.
- Bir pil beş ay veya daha uzun bir süre boyunca şarj veya deşarj olmamışsa, pil garanti kapsamında çıkacaktır.

### Pil Yenilenmesi

Herhangi bir kaza durumunda pil tekrar kullanılmamalıdır. Kullanıcılar pili hemen değiştirmelidir. Aşağıdaki ayrıntılara bakın.

1. Şişmiş, sızıntı yapan veya hasarlı pilleri **KULLANMAYIN**.
2. Yere düşen pili **KULLANMAYIN**.
3. Pil uçuş sırasında hava aracına takılıken suya düşerse, hemen çıkarın ve güvenli ve açık bir alana koyun. Pili tekrar **KULLANMAYIN**.
4. Pil tamamen boşaltılmıyorsa, pili yenileyin ve imha konusunda yardım için profesyonel bir pil geri dönüşüm şirketi ile iletişime geçin.

### Bakım Programı

#### Kullanıcı Bakım İşlemleri

1. Her püskürtme gününün sonunda hava aracı normal sıcaklığa döndükten sonra hava aracının tüm parçalarını temizleyin. Hava aracını işlemler tamamlandıktan hemen sonra **TEMİZLEMİYİN**.
  - Püskürtme tankını temiz su veya sabunlu su ile doldurun ve tank boşalana kadar suyu püskürtün. Adımı iki kez daha tekrarlayın.
  - Püskürtme tankı süzgecini ve püskürtücüleri temizlemek ve tıkanıklıkları gidermek için çıkarın. Daha sonra 12 saat boyunca temiz suya daldırın.
  - Doğrudan su ile yıkanabilmesi için hava aracının yapısının tamamen kurulu olduğundan emin olun. Hava aracı gövdesini temizlemek için suyla doldurulmuş bir sprey yıkayıcı kullanılması ve su kalıntılarını kuru bir bezle çıkarmadan önce yumuşak bir fırça veya ıslak bezle silinmesi önerilir.
  - Motorlarda, pervanelerde veya soğutucularda kalan toz veya pestisit sıvısı kalıntısını kuru bir bezle temizlemeden önce ıslak bir bezle silin.
  - Temizlenmiş hava aracını kuru bir ortamda muhafaza edin.
2. İşlemlerden sonra her gün suyla yıkanıp sıkılmış temiz, ıslak bir bezle uzaktan kumandanın yüzeyini ve ekranını silin.

3. Hava aracını her 100 defa veya 20 saatten fazla uçuştan sonra kontrol edin:
  - Aşınmış pervaneleri kontrol edin ve değiştirin.
  - Gevşek pervaneleri kontrol edin. Gerekirse pervaneleri ve pervane rondelalarını değiştirin.
  - Eskiye plastik veya kauçuk parçalar olup olmadığını kontrol edin.
  - Püskürtücülerin zayıf atomizasyonunu kontrol edin. Püskürtücülerin santrifüj disklerini iyice temizleyin. İleri derecede zayıf atomizasyon durumunda santrifüj diskleri değiştirin.
  - Püskürtme tankı süzgecini değiştirin.
4. Radar modülünün koruyucu kapağını temiz tutun. Tekrar kullanmadan önce yüzeyi yumuşak nemli bir bezle temizleyin ve havayla kurutun.
5. FPV kameranın dönme çemberindeki kiri düzenli olarak silin. FPV kamerasını ve binoküler görüş sisteminin kameralarını temiz tutun. Hava aracının kapalı olduğundan emin olun. Önce büyük kir veya kum parçalarını çıkarın, ardından toz veya diğer kirleri temizlemek için merceği temiz yumuşak bir bezle silin.

### Uyarılar

1. Bir çarpışma veya çarpışma durumunda bir sonraki uçuşunuzdan önce hava aracının her parçasını iyice kontrol ettiğinizden ve gerekli onarımları ve değiştirmeleri yaptığınızdan emin olun. Herhangi bir sorunuz veya sorunuz varsa DJI Destek veya bir DJI yetkilisi ile iletişime geçin.
2. Herhangi bir parçası hasar görmüşse hava aracını tamir etmeye ÇALIŞMAYIN. Profesyonel bakım hizmetleri için DJI Desteği veya bir DJI yetkili bayisi ile iletişime geçin. Ekler bölümündeki T40/T20P Drone Tavsiye Edilen Bakım Programı tablosu yalnızca DJI yetkili bayileri tarafından gerçekleştirilen önerilen bakım programını ve ürün bakımını gösterir.
3. Yedek parça gerektiğinde, yeni parçayı yalnızca DJI yetkili satıcısından satın aldığınızdan emin olun.

Yetkili satıcı bilgilerini <https://www.dji.com/where-to-buy/agriculture-dealers> adresinde bulabilirsiniz.

## Ekler

Bu bölüm tüm sistemin özelliklerini, hava aracının ek işlevlerini, isteğe bağlı ekipmanın çalışmasını ve diğer ilgili bilgileri tanıtır.

### Teknik Özellikler

#### T40

Hava Aracı	
Model	3WWDZ-40A
Ağırlık	38 kg (pil yok) 50 kg (pil ile)
Maksimum Kalkış Ağırlığı <sup>[1]</sup>	Püskürtme için maksimum kalkış ağırlığı: 90 kg (deniz seviyesinde) Serpme için maksimum kalkış ağırlığı: 101 kg (deniz seviyesinde)
Maks. Çapraz Dingil Mesafesi	2,184 mm
Ebatlar	2.800×3.150×780 mm (kollar ve pervaneler açılmış) 1.590×1.930×780 mm (kollar açılmış ve pervaneler katlanmış) 1.125×750×850 mm (kollar ve pervaneler katlanmış)
Gezinme Doğruluk Aralığı (güçlü GNSS sinyali ile)	D-RTK etkin: Yatay: ±10 cm, Dikey: ±10 cm D-RTK devre dışı: Yatay: ±60 cm, Dikey: ±30 cm (radar modülü etkin: ±10)
Çalışma Frekansı <sup>[2]</sup>	2.4000-2.4835 GHz, 5.725-5.850 GHz
Verici Gücü (EIRP)	2.4 GHz: <20 dBm (SRRC/CE/MIC), <33 dBm (FCC) 5.8 GHz: <33 dBm (SRRC/FCC), <14 dBm (CE)
RTK/GNSS Çalışma Frekansı	GPS L1/L2, GLONASS F1/F2, BeiDou B1/B2, Galileo E1/E5 GNSS: GPS L1, GLONASS F1, Galileo E1, BeiDou B1
Uçuş Süresi <sup>[3]</sup>	Yüksüz: 18 dak (30Ah pil ile 50 kg kalkış ağırlığı) Püskürtme için tam dolu: 7 dak (30Ah pil ile 90 kg kalkış ağırlığı) Yayılma için tam yüklü: 6 dak (30Ah pil ile 101 kg kalkış ağırlığı)
Maksimum Yapılandırılabilir Uçuş Yarıçapı	2,000 m
Maksimum Rüzgar Direnci	6 m/s
Çalışma Sıcaklığı	0° to 45° C (32° to 113° F)
Tahrik Sistemi	
Motorlar	
Stator Boyutu	100x30 mm
KV	48 rpm/V
Güç	4000 W/rotor
Pervaneler	
Çap	54 in (1371.6 mm)
Rotor Sayısı	8



**Çift Atomize Püskürtme Sistemi****Püskürtme Tankı**

Hacim	Dolu 40 Litre
Çalışma Yüğü <sup>[1]</sup>	Dolu 40 Kg

**Püskürtücüler**

Model	LX8060SZ
Adet	2
Damlacık Boyutu	50-300 µm
Maks. Etkili Püskürtme Genişliği	11 m (7 m/s uçuş hızı ile mahsulün 2,5 m üzerinde)

**Aktarma Pompaları**

Tip	Manyetik tahrikli çark pompası
Maks. Akış Hızı	6 L/dk × 2

**Aktif Faz Dizili Çok Yönlü Radar**

Model	RD2484R
Arazi Takibi	Dağ modunda maksimum eğim: 30°
Engel Atlama <sup>[5]</sup>	Engel algılama mesafesi (yatay): 1.5-50 m FOV: Yatay 360°, Dikey ±45° Çalışma koşulları: 7 m/s'den fazla olmayan bir hızla engelin üzerinden 1,5 m'den daha yüksekte uçmak Güvenlik sınırı mesafesi: 2,5 m (pervanelerin önü ile frenlen sonraki engel arasındaki mesafe) Engelden kaçınma yönü: yatay yönde çok yönlü engellerden kaçınma.  Engel algılama mesafesi (yukarı): 1.5-30 m FOV: 45° Çalışma koşulları: Bir engel hava aracının 1,5 m'den fazla üzerinde olduğunda kalkış, iniş ve yükselme sırasında kullanılabilir. Güvenlik sınırı mesafesi: 3 m (frenlemeden sonra hava aracının tepesi ile engel arasındaki mesafe). Engelden kaçınma yönü: yukarı
Çalışma Frekansı	24.05-24.25 GHz (NCC/FCC/MIC/KCC/CE)
Güç Tüketimi	15 W
Verici Gücü (EIRP)	<20 dBm (NCC/FCC/MIC/KCC/CE)
Çalışma Voltajı	DC 15V
Çalışma Isısı	0° to 45° C (32° to 113° F)

**Aktif Faz Dizili Geri ve Aşağı Radar**

Model	RD2484B
İrtifa Algılama <sup>[6]</sup>	İrtifa algılama aralığı: 1-45 m Stabilizasyon çalışma aralığı: 1.5-30 m

Engel Atlama <sup>[5]</sup>	Engel algılama mesafesi (geri): 1.5-30 m FOV: Yatay $\pm 60^\circ$ , Dikey $\pm 25^\circ$ Çalışma koşulları: Kalkış, iniş ve yükseliş sırasında hava aracının arkası ile engel arasındaki mesafenin 1,5 m'den fazla olduğu ve uçağın hızının 7 m/sn'den fazla olmadığı durumlarda kullanılabilir. Güvenlik sınırı mesafesi: 2,5 m (pervanelerin önü ile frenden sonraki engel arasındaki mesafe) Engelden kaçınma yönü: geri
Çalışma Frekansı	24.05-24.25 GHz (NCC/FCC/MIC/KCC/CE)
Güç Tüketimi	15 W
Verici Gücü (EIRP)	<20 dBm (NCC/FCC/MIC/KCC/CE)
Çalışma Voltajı	DC 15V
Çalışma Isısı	0° to 45° C (32° to 113° F)
<b>Binoküler Görüş Sistemi</b>	
Ölçüm aralığı	0.4-25 m
Etkili Algılama Hızı	$\leq 10$ m/s
FOV	Yatay: $90^\circ$ , Dikey: $106^\circ$
Çalışma Ortamı	Yeterli ışık ve fark edilebilir çevre
<b>Uzaktan Kumanda</b>	
Model	RM700B
GNSS	GPS + Galileo + BeiDou
Ekran	1920x1200 piksel çözünürlüğe ve 1200 cd/m yüksek parlaklığa sahip 7,02 inç LCD dokunmatik ekran
Çalışma Isısı	-20° ila 50° C (-4° ila 122° F)
Depolama Isısı	Bir aydan az: -30° ila 45° C (-22° - 113° F) Bir ila üç ay: -30° ila 35°C (-22° ila 95°F) Üç aydan bir yıla kadar: -30° ila 30°C (-22° ila 86)
Şarj Isısı	5° ila 40° C (41° ila 104° F)
Dahili Batarya Kimyasal Sistemi	LiNiCoAlO2
Dahili Batarya Çalışma Süresi	3 saat 18 dakika
Harici Batarya Çalışma süresi	2 saat 42 dakika
Şarj Cihazı Tipi	DJI 65W Taşınabilir Şarj Cihazı gibi maksimum nominal gücü 65 W ve maksimum voltajı 20 V olan yerel sertifikalı bir USB-C şarj cihazının kullanılması önerilir.
Şarj Süresi	Dahili pil veya dahili ve harici pil için 2 saat (uzaktan kumanda kapalıyken ve standart bir DJI şarj cihazı kullanıldığında)
<b>O3 Agras</b>	
Çalışma Frekansı <sup>[2]</sup>	2.4000-2.4835 GHz, 5.725-5.850 GHz
Verici Gücü (EIRP)	2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.8 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <23 dBm (SRRC)

Maksimum İletim Mesafesi	7 km (FCC), 5 km (SRRC), 4 km (MIC/CE) (engelsiz, parazitsiz ve 2,5 m yükseklikte)
<b>Wi-Fi</b>	
Protokol	WiFi 6
Çalışma Frekansı <sup>[2]</sup>	2.4000-2.4835 GHz, 5.150-5.250 GHz, 5.725-5.850 GHz
Verici Gücü (EIRP)	2.4 GHz: <26 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.1 GHz: <26 dBm (FCC), <23 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.8 GHz: <26 dBm (FCC/SRRC), <14 dBm (CE)
<b>Bluetooth</b>	
Protokol	Bluetooth 5.1
Çalışma Frekansı	2.4000-2.4835 GHz
Verici Gücü (EIRP)	<10 dBm

- [1] DJI Agras uygulaması, hava aracının mevcut durumuna ve çevresine göre püskürtme tank için yük ağırlık sınırını akıllıca önerecektir. Serpme tankına malzeme eklerken önerilen yük ağırlık sınırını aşmayın. Aksi takdirde uçuş emniyeti etkilenebilir.
- [2] 5.8 ve 5.1 GHz frekansları bazı ülkelerde yasaklanmıştır. Bazı ülkelerde 5,1 GHz frekansının yalnızca iç mekanlarda kullanılmasına izin verilir.
- [3] Rüzgar hızı 3 m/s'den düşük ve 25°C (77°F) sıcaklıkta deniz seviyesinde elde edilen havada asılı kalma süresi. Sadece referans içindir. Veriler ortama bağlı olarak değişebilir. Gerçek sonuçlar test edildiği gibi olacaktır.
- [4] Püskürtme genişliği, gerçek çalışma senaryolarına bağlıdır.
- [5] Etkili algılama aralığı engelin malzemesine, konumuna, şekline ve diğer özelliklerine bağlı olarak değişir.

## TP20P

Hava Aracı	
Model	3WWDZ-20A
Ağırlık	26 kg (pil yok) 32 kg (pil ile)
Maksimum Kalkış Ağırlığı <sup>[1]</sup>	Püskürtme için maksimum kalkış ağırlığı: 52 kg (deniz seviyesinde) Serpme için maksimum kalkış ağırlığı: 58 kg (deniz seviyesinde)
Maks. Çapraz Dingil Mesafesi	2,190 mm
Ebatlar	2,800×3,125×640 mm (kollar ve pervaneler açılmış) 1,565×1,915×640 mm (kollar açılmış ve pervaneler katlanmış) 1,077×620×670 mm (kollar ve pervaneler katlanmış)
Gezinme Doğruluk Aralığı (güçlü GNSS sinyali ile)	D-RTK etkin: Yatay: ±10 cm, Dikey: ±10 cm D-RTK devre dışı: Yatay: ±60 cm, Dikey: ±30 cm (radar modülü etkin: ±10)
Çalışma Frekansı <sup>[2]</sup>	2.4000-2.4835 GHz, 5.725-5.850 GHz
Verici Gücü (EIRP)	2.4 GHz: <20 dBm (SRRC/CE/MIC), <33 dBm (FCC) 5.8 GHz: <33 dBm (SRRC/FCC), <14 dBm (CE)
RTK/GNSS Çalışma Frekansı	GPS L1/L2, GLONASS F1/F2, BeiDou B1/B2, Galileo E1/E5 GNSS: GPS L1, GLONASS F1, Galileo E1, BeiDou B1
Uçuş Süresi <sup>[3]</sup>	Yüksüz: 14.5 dak (13Ah pil ile 32 kg kalkış ağırlığı) Püskürtme için tam dolu: 7 dak (13Ah pil ile 52 kg kalkış ağırlığı) Serpme için tam yüklü: 6 dak (13Ah pil ile 58 kg kalkış ağırlığı)
Maksimum Yapılandırılabilir Uçuş Yarıçapı	2,000 m
Maksimum Rüzgar Direnci	6 m/s
Çalışma Sıcaklığı	0° to 45° C (32° to 113° F)
Tahrik Sistemi	
Motorlar	
Stator Boyutu	100x30 mm
KV	48 rpm/V
Güç	4000 W/rotor
Pervaneler	
Çap	54 in (1371.6 mm)
Rotor Sayısı	4
Çift Atomize Püskürtme Sistemi	
Püskürtme Tankı	
Hacim	Dolu 20 Litre
Çalışma Yüğü <sup>[1]</sup>	Dolu 20 Kg

<b>Püskürtücüler</b>	
Model	LX8060SZ
Adet	2
Damlacık Boyutu	50-300 µm
Maks. Etkili Püskürtme Genişliği	7 m (7 m/s uçuş hızı ile mahsullerin 2,5 m üzerinde)
<b>Aktarma Pompaları</b>	
Tip	Manyetik tahrikli çark pompası
Maks. Akış Hızı	6 L/dk × 2
<b>Aktif Faz Dizili Çok Yönlü Radar</b>	
Model	RD2484R
Arazi Takibi	Dağ modunda maksimum eğim: 30°
Engel Atlama <sup>[5]</sup>	<p>Engel algılama mesafesi (yatay): 1.5-50 m FOV: Yatay 360°, Dikey ±45° Çalışma koşulları: 7 m/s'den fazla olmayan bir hızla engelin üzerinden 1,5 m'den daha yüksekte uçmak Güvenlik sınırı mesafesi: 2,5 m (pervanelerin önü ile frenlerden sonraki engel arasındaki mesafe) Engelden kaçınma yönü: yatay yönde çok yönlü engellerden kaçınma.</p> <p>Engel algılama mesafesi (yukarı): 1.5-30 m FOV: 45° Çalışma koşulları: Bir engel hava aracının 1,5 m'den fazla üzerinde olduğunda kalkış, iniş ve yükselme sırasında kullanılabilir. Güvenlik sınırı mesafesi: 3 m (frenlemeden sonra hava aracının tepesi ile engel arasındaki mesafe). Engelden kaçınma yönü: yukarı</p>
Çalışma Frekansı	24.05-24.25 GHz (NCC/FCC/MIC/KCC/CE)
Güç Tüketimi	15 W
Verici Gücü (EIRP)	<20 dBm (NCC/FCC/MIC/KCC/CE)
Çalışma Voltajı	DC 15V
Çalışma Isısı	0° to 45° C (32° to 113° F)
<b>Aktif Faz Dizili Geri ve Aşağı Radar</b>	
Model	RD2484B
İrtifa Algılama <sup>[6]</sup>	İrtifa algılama aralığı: 1-45 m Stabilizasyon çalışma aralığı: 1.5-30 m
Engel Atlama <sup>[5]</sup>	<p>Engel algılama mesafesi (geri): 1.5-30 m FOV: Yatay ±60°, Dikey ±25° Çalışma koşulları: Kalkış, iniş ve yükseliş sırasında hava aracının arkası ile engel arasındaki mesafenin 1,5 m'den fazla olduğu ve uçağın hızının 7 m/sn'den fazla olmadığı durumlarda kullanılabilir. Güvenlik sınırı mesafesi: 2,5 m (pervanelerin önü ile frenlerden sonraki engel arasındaki mesafe) Engelden kaçınma yönü: geri</p>

Çalışma Frekansı	24.05-24.25 GHz (NCC/FCC/MIC/KCC/CE)
Güç Tüketimi	15 W
Verici Gücü (EIRP)	<20 dBm (NCC/FCC/MIC/KCC/CE)
Çalışma Voltajı	DC 15V
Çalışma Isısı	0° to 45° C (32° to 113° F)
<b>Binoküler Görüş Sistemi</b>	
Ölçüm aralığı	0.4-25 m
Etkili Algılama Hızı	≤10 m/s
FOV	Yatay: 90°, Dikey: 106°
Çalışma Ortamı	Yeterli ışık ve fark edilebilir çevre
<b>Uzaktan Kumanda</b>	
Model	RM700B
GNSS	GPS + Galileo + BeiDou
Ekran	1920×1200 piksel çözünürlüğe ve 1200 cd/m yüksek parlaklığa sahip 7,02 inç LCD dokunmatik ekran
Çalışma Isısı	-20° ila 50° C (-4° ila 122° F)
Depolama Isısı	Bir aydan az: -30° ila 45° C (-22° - 113° F) Bir ila üç ay: -30° ila 35°C (-22° ila 95°F) Üç aydan bir yıla kadar: -30° ila 30°C (-22° ila 86)
Şarj Isısı	5° ila 40° C (41° ila 104° F)
Dahili Batarya Kimyasal Sistemi	LiNiCoAlO2
Dahili Batarya Çalışma Süresi	3 saat 18 dakika
Harici Batarya Çalışma süresi	2 saat 42 dakika
Şarj Cihazı Tipi	DJI 65W Taşınabilir Şarj Cihazı gibi maksimum nominal gücü 65 W ve maksimum voltajı 20 V olan yerel sertifikalı bir USB-C şarj cihazının kullanılması önerilir.
Şarj Süresi	Dahili pil veya dahili ve harici pil için 2 saat (uzaktan kumanda kapalıyken ve standart bir DJI şarj cihazı kullanıldığında)
<b>O3 AGRAS</b>	
Çalışma Frekansı <sup>[2]</sup>	2.4000-2.4835 GHz, 5.725-5.850 GHz
Verici Gücü (EIRP)	2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.8 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <23 dBm (SRRC)
Maksimum İletim Mesafesi	7 km (FCC), 5 km (SRRC), 4 km (MIC/CE) (engelsiz, parazitsiz ve 2,5 m yükseklikte)
<b>Wi-Fi</b>	
Protokol	WiFi 6
Çalışma Frekansı <sup>[2]</sup>	2.4000-2.4835 GHz, 5.150-5.250 GHz, 5.725-5.850 GHz
Verici Gücü (EIRP)	2.4 GHz: <26 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.1 GHz: <26 dBm (FCC), <23 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.8 GHz: <26 dBm (FCC/SRRC), <14 dBm (CE)

**Bluetooth**

Protokol	Bluetooth 5.1
Çalışma Frekansı	2.4000-2.4835 GHz
Verici Gücü (EIRP)	<10 dBm



- [1] DJI Agras uygulaması, hava aracının mevcut durumuna ve çevresine göre püskürtme tank için yük ağırlık sınırını akıllıca önerecektir. Serpme tankına malzeme eklerken önerilen yük ağırlık sınırını aşmayın. Aksi takdirde uçuş emniyeti etkilenebilir.
- [2] 5.8 ve 5.1 GHz frekansları bazı ülkelerde yasaklanmıştır. Bazı ülkelerde 5,1 GHz frekansının yalnızca iç mekanlarda kullanılmasına izin verilir.
- [3] Rüzgar hızı 3 m/s'den düşük ve 25°C (77°F) sıcaklıkta deniz seviyesinde elde edilen havada asılı kalma süresi. Sadece referans içindir. Veriler ortama bağlı olarak değişebilir. Gerçek sonuçlar test edildiği gibi olacaktır.
- [4] Püskürtme genişliği, gerçek çalışma senaryolarına bağlıdır.
- [5] Etkili algılama aralığı engelin malzemesine, konumuna, şekline ve diğer özelliklerine bağlı olarak değişir.

## Operasyona Yeniden Başlatma (Kaldığı Yerden)

Hava aracı Rota, A-B Rotası veya Meyve Ağacı operasyonundan çıkarken bir kesme noktası kaydedecektir. Operation Resumption (Çalışmaya Devam Etme) işlevi, kullanıcının püskürtme tankını yeniden doldurmak, pili değiştirmek veya engellerden manuel olarak kaçınmak için bir işlemi geçici olarak duraklatmasına olanak tanır. Daha sonra, kesme noktasından işleme devam eder.

### Bir Kesme Noktası Kaydetme

Bir işlem sırasında GNSS sinyalleri güçlüyse aşağıdaki senaryolarda bir kesme noktası kaydedilecektir. GNSS sinyalleri zayıfsa, hava aracı Attitude (Vaziyet) moduna girecek ve mevcut operasyondan çıkacaktır. Son GNSS sinyallerinin güçlü olduğu konum bir kesme noktası olarak kaydedilecektir.

1. Ekranın sağ alt köşesindeki Pause (Duraklat) veya End (Sonlandır) düğmesine dokununca. Not: Bir A-B Rotası işlemi sırasında End (Sonlandır) düğmesine dokunmak, hava aracının bir kesme noktası kaydetmesine neden olmaz. İşlem hemen sona erer ve devam ettirilemez.
2. RTH'yi (Eve Dön) başlatınca.
3. Uzaktan kumanda üzerindeki yunuslama veya yatış çubuğunu herhangi bir yöne itince.
4. Engel algılanırsa. Hava aracı fren yapar ve engellerden kaçınma moduna girer.
5. Engelden kaçınma işlevi etkinleştirildiğinde radar modülü hatası algılandığında.
6. Hava aracı mesafe veya irtifa sınırına ulaştı veya bir GEO bölgesine yakınlaştığında.
7. Tank boşaldığında.
8. Hava aracı düşük pil iniş moduna girince.
9. Aircraft Settings'de (Hava Aracı Ayarlarında) "Uzaktan kumanda sinyali kaybolursa çalışmaya devam et" seçeneği devre dışı bırakılırsa ve hava aracı uzaktan kumandayla bağlantısını keserse, hava aracı sinyaller kaybolduğunda önceden ayarlanmış eylemi gerçekleştirdikten sonra bir kesme noktası kaydedecektir.



- Çalışmaya Devam Et işlevini kullanırken GNSS sinyalinin güçlü olduğundan emin olun.
- Aksi takdirde hava aracı kayıt yapamaz ve kesme noktasına geri dönemez.
- Kesme noktası, yukarıdaki koşullardan birini karşıladığı sürece güncellenir.
- A-B Rota işlemi sırasında RTK konumlandırma kullanımda değilse ve işlem 25 dakikadan daha uzun süre duraklatılırsa, sistem otomatik olarak Manuel işlem moduna geçerek ve kesme noktasını siler.

### Operasyonu Tekrar Sürdürme

1. Yukarıdaki yöntemlerden birini kullanarak bir işlemden çıkın. Hava aracı mevcut konumu kesme noktası olarak kaydedecektir.
2. Hava aracını çalıştırdıktan veya kesme noktası kaydetme koşullarını kaldırdıktan sonra hava aracını güvenli bir yere uçurun.
3. Dönüş Rotası  
Rota operasyonları için aşağıdaki koşullardan herhangi biri yerine getirildiğinde Etkin Çalışmaya Devam Etme kullanılabilir hale gelir. Uygulama, daha fazla yük ile uçuş mesafesini azaltmak için kesme noktasına ve hava aracının konumuna göre en uygun dönüş noktasını hesaplayacaktır. Bu işlevi kullanmadan önce Aircraft Settings'de (Hava Aracı Ayarları) altındaki Advance Settings'de (Gelişmiş Ayarlar) Flight-Efficient Operation Resumption (Etkin Çalışmaya Devam Etme) etkinleştirilir.
  - Operasyon durdurulduktan sonra hava aracı yere inerse.
  - Bitir düğmesine dokunarak bir işlemden çıkılıp ve ardından işlem listesindeki Executing etiketinde aynı işlem yeniden başlatılırsa.



Yukarıda belirtilen koşullara uymayan Rota işlemleri ve diğer modlardaki işlemler için dönüş rotası aşağıdaki gibidir.

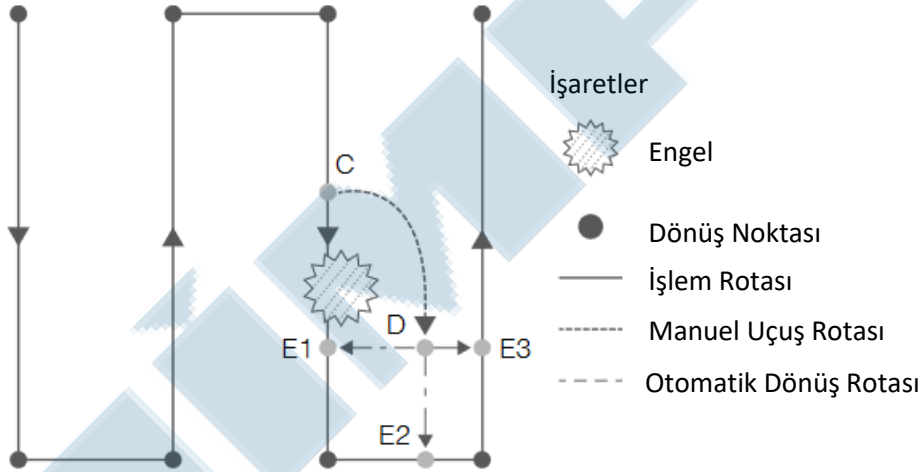
Varsayılan dönüş rotası, kesme noktasına geri uçmaktır. Kullanıcılar ayrıca ekrandaki dönüş noktaları ve kesme noktası listesinden bir dönüş noktası seçebilir, bu da hava aracının dikey bir hattı izleyerek görev rotasına döneceği anlamına gelir. Bitir düğmesine dokunarak bir işlemden çıktıktan sonra işlemi tekrar uygulamak için işlem listesinden Executing (Yürütülüyor) etiketini seçerek işlemi devam ettirin ve dönüş rotasını seçin.

4. Ekranın sağ alt köşesindeki Resume'a (Devam Et) dokununuz ve hava aracı seçilen dönüş rotasını takip ederek görev rotasına uçacak ve püskürtmeye devam edecektir. Rota ve Meyve Ağacı işlemlerinde dönüş uçuşu için Bağlantı Rotası desteklenir
5. Rotaya dönerken engellerden kaçınma gerekiyorsa, kullanıcılar hava aracını ileri, geri ve yana doğru kontrol edebilir. Daha fazla bilgi için Engelden Manuel Kaçınma bölümüne bakın.

### Tipik Uygulamalar

Rota, A-B Rotası veya Meyve Ağacı çalışma modunda, kullanıcılar operasyon rotası üzerindeki engellerden kaçarak veya hava aracının anormal bir davranış sergilemesi gibi acil bir durumda hava aracını ileri, geri ve yana doğru kontrol edebilir. Aşağıdaki talimatlar engellerden manuel olarak nasıl kaçınılacağını açıklamaktadır.

### Engelden Manuel Kaçınma



1. Bir Rotadan, A-B Rotasından veya Meyve Ağacı işleminden çıkma  
Bu modlarda ileri, geri veya yana doğru hava aracını kontrol etmek için kontrol çubuklarını kullanıldığında hava aracı otomatik olarak mevcut modu Manuel çalışma moduna geçirir, işlemi duraklatır, mevcut konumu bir kesme noktası olarak kaydeder (Nokta C), karşılık gelen uçuş davranışı işlemini tamamlar. ve havada asılı kalır.



Operasyondan çıkmak için kontrol çubuklarını iterken, hava aracı bir fren mesafesine ihtiyaç duyar. Hava aracı ile herhangi bir engel arasında güvenli bir mesafe olduğundan emin olun.

2. Engelden Kaçınma  
Manuel çalışma moduna geçtikten sonra, kullanıcılar C Noktasından D noktasına giderken engelden kaçınmak için hava aracını kontrol edebilirler.
3. İşlemi Tekrar Sürdürme  
E1, E2 veya E3 olarak işaretlenmiş üç dönüş noktasından birini seçin. Resume'a (Devam Et') dokununuz ve hava aracı D ile işaretlenmiş noktadan bir dik hat izleyerek seçilen dönüş noktasına uçar.



- Seçilebilir dönüş noktalarının adedi hava aracının konumuna göre değişir. Uygulama ekranına göre seçin.
- Çalışmaya devam etmeden önce hava aracının engelden tamamen kaçındığından emin olun.
- Acil bir durumda, hava aracının normal şekilde çalıştığından emin olun ve çalışmaya devam etmek için hava aracını manuel olarak güvenli bir alana uçurun.



Acil bir durumda çıkmak ve çalışmaya devam etmek için rotaya dönerken yukarıdaki talimatları, örneğin engellerden kaçınmanın gerekli olduğu durumlarda olduğu gibi, tekrarlayın.

## Sistem Veri Koruması

Sistem Veri Koruma özelliği, Rota, A-B Rotası veya Meyve Ağacı çalışma modunda hava aracının pilini değiştirmek veya püskürtme tankını yeniden doldurmak için kapatıldıktan sonra operasyon ilerlemesi ve kırılma noktaları gibi hayati sistem verilerini tutmasını sağlar. Hava aracını yeniden başlattıktan sonra operasyona devam etmek için Operasyona Devam Ettirme bölümündeki talimatları izleyin.

Rota operasyonları sırasında, uygulamanın çökmesi veya uzaktan kumandanın uçakla bağlantısının kesilmesi gibi durumlarda, kırılma noktası uçuş kontrolörü tarafından kaydedilecek ve hava aracı yeniden bağlandığında uygulamada otomatik olarak kurtarılacaktır. Kurtarma işlemi otomatik olarak gerçekleştirilmezse, kullanıcılar işlemi manuel olarak gerçekleştirebilir. Uygulamada Hava Ayarları altında Gelişmiş Ayarlar'a gidin ve Continue Unfinished Task'e (Bitmemiş Göreve Devam Et) dokununuz. İşlem listesindeki Executing etiketindeki işlemi yükleyin.

## Boş Tank Uyarısı

### Profil

Hava aracı, önceden ayarlanmış kalan sıvı seviyesi eşiği, mevcut kalan sıvı seviyesi, hava aracı durumu ve çalışma parametrelerine göre boş tank ve yeniden doldurma noktalarını hesaplar ve boş tank noktasını harita üzerinde görüntüler. Kullanıcılar Rota, A-B Rotası ve Meyve Ağacı işlemlerinde, boş tank noktası için hava aracının gerçekleştireceği eylemi tanımlayabilirler.



- Tankın görev rotasının bitiminden önce tükeneyeceği hesaplanmadıysa boş tank noktası haritada görüntülenmeyecektir.
- Rota işlemleri için, püskürtme tankına sıvı eklerken veya çalışma parametrelerini ayarlarken, eklenen sıvı miktarına ve yapılan ayarlara göre boş tank noktası çalışma rotasında dinamik olarak güncellenecektir.

### Kullanım

1. Hava aracı ayarlarında, e display of empty tank point'i (boş tank noktasının görüntülenmesini) etkinleştirin ve boş tank hareketini ayarlayın
2. Uygulamada boş bir tank uyarısı görüldüğünde, püskürtücü otomatik olarak kapanır ve hava aracı önceden ayarlanmış boş tank eylemini gerçekleştirir.
3. Hava aracını indirin ve motorları durdurun. Püskürtme tankını tekrar doldurun ve kapağı sıkıca kapatın.
4. Bir çalışma modu seçin ve işleme devam edin.

## RTH (Eve Dön)



Ev Noktası: Varsayılan ev noktası, hava aracınızın güçlü GNSS sinyallerini aldığı ilk konumdur. Sinyalin güçlü olması için beyaz GNSS simgesinin en az dört çubuk göstermesi gerektiğini unutmayın.

RTH (Eve Dön) hava aracını kaydedilen son ev noktasına geri getirir.

Üç tür RTH (Eve Dön) vardır: Akıllı Eve Dön, Düşük Pil Eve Dön, Güvenilir Eve Dön.

### Akıllı Eve Dön

Akıllı Eve Dön'ü etkinleştirmek için GNSS mevcut olduğunda uzaktan kumandadaki RTH düğmesini basılı tutun. Hem Akıllı hem de Güvenilir Eve Dön aynı prosedürü kullanır. Akıllı Eve Dön ile ev noktasına dönerken çarpışmaları önlemek için uçağın irtifasını kontrol edebilirsiniz. Akıllı Eve Dön'den çıkmak ve hava aracının kontrolünü yeniden almak için RTH düğmesine bir kez basın veya yunuslama çubuğunu itin.

### Düşük Pil Eve Dön

Düşük Pil RTH yalnızca Rota ve A-B Rota işlemlerinde kullanılabilir. Uygulamadaki Hava aracı Pili ayarlarında Düşük Pil Eylemi RTH (Eve Dön) olarak ayarlanırsa, hava aracı pil seviyesi düşük pil eşiğine ulaştığında işlemi duraklatacak ve otomatik olarak Eve Dön'e girecektir. Kullanıcılar Eve Dön sırasında ev noktasına dönerken çarpışmaları önlemek için hava aracının irtifasını kontrol edebilir. Eve Dön'den çıkmak ve hava aracının kontrolünü yeniden almak için RTH düğmesine bir kez basın veya yunuslama çubuğunu itin.

Uygulamadaki Hava Aracı Pili ayarlarında Düşük Pil Eylemi, Uyarı olarak ayarlanmışsa hava aracı Eve Dön'e girmeyecektir.

### Güvenilir Eve Dön

Failse Eve Dön hakkında daha fazla bilgi için Acil Durum Yöntemlerine bakın.

### Ev Noktasının Güncellenmesi

Uçuş sırasında DJI Agras'taki ev noktasını güncelleyebilirsiniz. Ev noktası belirlemenin iki yolu vardır:

1. Hava aracının mevcut koordinatlarını ev noktası olarak ayarlayın.
2. Uzaktan kumandanın mevcut koordinatlarını ev noktası olarak ayarlayın.



Ev noktasını güncellerken, uzaktan kumandanın GNSS modülünün (uçuş anahtarı modunun üzerindeki kısmın içinde bulunur) önündeki boşluğun engellenmediğinden ve etrafta yüksek binaların bulunmadığından emin olun.

Ev noktasını güncellemek için aşağıdaki talimatları izleyin:

1. DJI Agras'a gidin ve Operation View'a (Operasyon Görünümü) girin.
2. Önce ardından ögesine dokununuz ve hava aracının mevcut koordinatlarını ev noktası olarak ayarlamak için Home Point Location (Ev Noktası Konumu) ayarlarında ögesini seçin.
3. Önce ardından ögesine dokununuz ve uzaktan kumandanın mevcut koordinatlarını ev noktası olarak ayarlamak için Home Point Location (Ev Noktası Konumu) ayarlarında ögesini seçin.
4. Hava aracı durum göstergeleri yeni varış noktasının başarıyla ayarlandığını göstermek için yeşil renkte yanıp söner.

## Düşük Pil ve Düşük Voltaj Uyarısı

Uçakta düşük pil uyarısı, kritik düşük pil uyarısı ve kritik düşük voltaj uyarısı bulunur.

1. Uygulamada düşük pil uyarı istemi görüldüğünde hava aracını güvenli bir alana uçurun ve mümkün olan en kısa sürede iniş yapın. Motorları durdurun ve pili değiştirin. Düşük Pil Eylemi, Uçak Pili ayarlarında Eve Dön olarak ayarlanmışsa, uygulamada düşük pil uyarı istemi görüldükten sonra hava aracı otomatik olarak Eve Dön'e girecektir.
2. Hava aracı uygulamada kritik düşük pil uyarısı veya kritik voltaj uyarısı (pil voltajı 47,6 V'tan düşük) istemi görüldüğünde otomatik olarak alçalacak ve inecektir. İniş iptal edilemez.




Kullanıcılar uygulamada düşük pil uyarılarının eşikini ayarlayabilir.

## RTK İşlevleri

Hava aracında yerleşik bir D-RTK var. Hava aracının yerleşik D-RTK'sinin çift antenlerinden gelen yön referansı standart pusula sensöründen daha doğrudur ve metal yapılardan ve yüksek voltajlı güç hatlarından kaynaklanan manyetik parazitlerden etkilenmez. Güçlü bir GNSS sinyali olduğunda hava aracının yönünü ölçmek için çift antenler otomatik olarak etkinleştirilir.


Hava aracı DJI D-RTK 2 Mobil İstasyonu ile birlikte kullanıldığında tarımsal operasyonu iyileştirmek için santimetre seviyesinde konumlandırmayı destekler. RTK işlevlerini kullanmak için aşağıdaki talimatları izleyin.

### RTK'yi Etkinleştir/Devre Dışı Bırak

Her kullanımdan önce RTK sinyal kaynağının D-RTK 2 Mobil İstasyon veya Ağ RTK'sine doğru şekilde ayarlandığından emin olun. Aksi takdirde konumlandırma için RTK kullanılamaz. Uygulamada Operation View'a (İşlem Görünümü) gidin,  üzerine dokununuz ve görüntülemek ve ayarlamak için RTK'yi seçin.



RTK konumlandırma kullanımda değilse, RTK sinyal kaynağını None (Yok) olarak ayarlayın. Aksi takdirde, diferansiyel veri olmadığında hava aracı kalkış yapamaz.

### DJI D-RTK 2 Mobil İstasyon ile Kullanma

1. Hava aracı ile mobil istasyon arasındaki bağlantının tamamlanması ve mobil istasyonun kurulumu hakkında daha fazla bilgi için D-RTK 2 Mobil İstasyon Kullanıcı Kılavuzuna bakın.
2. Mobil istasyonu açın ve sistemin uyduları aramaya başlamasını bekleyin. Uygulamadaki Operasyon Görünümünün üstündeki RTK durum simgesi, hava aracının mobil istasyondan diferansiyel verileri aldığını ve kullandığını belirtmek için RTK FIX'i gösterir .

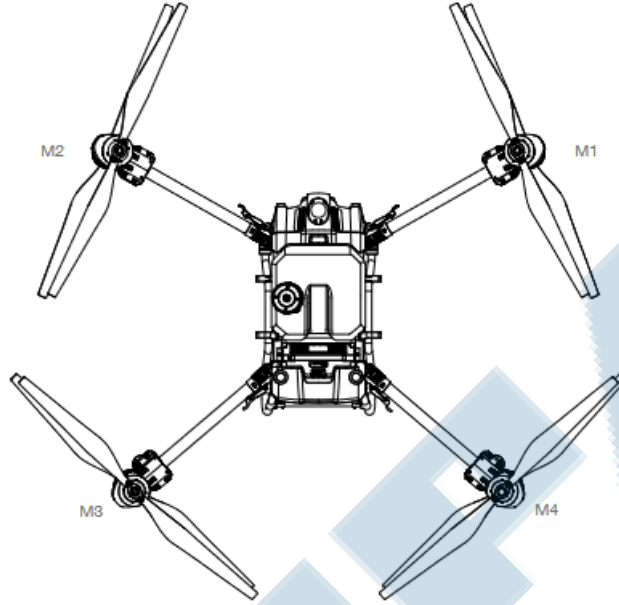
### Network RTK Hizmetiyle Kullanma

Network RTK hizmeti, farklı veriler için onaylı bir Network RTK sunucusuna bağlanmak için baz istasyonu yerine uzaktan kumandayı kullanır. Bu işlevi kullanırken uzaktan kumandayı açık ve internete bağlı tutun.

1. Uzaktan kumandanın hava aracına bağlı ve internete erişimi olduğundan emin olun.
2. Uygulamada Operation View'a (İşlem Görünümü) gidin,  ögesine ve ardından RTK'ye dokununuz. RTK sinyal kaynağını Custom Network RTK (Özel Ağ RTK) olarak ayarlayın ve ağ bilgilerini girin.
3. Uzaktan kumandanın Network RTK sunucusuna bağlanmasını bekleyin. Uygulamadaki Operation View'un (Operasyon Görünümünün) üstündeki RTK durum simgesi, hava aracının sunucudan RTK verilerini aldığını ve kullandığını belirtmek için RTK FIX'i gösterir .

## Hava Aracı LED'leri

Gövde kollarında M1'den M4'e kadar işaretlenmiş LED'ler vardır. M1 ve M2 gövde kollarındaki LED'ler, hava aracının önünü belirtmek için kırmızı renkte yavaşça yanıp sönen ön LED'lerdir. M3 ve M4 gövde kollarındaki LED'ler, hava aracının arkasını belirtmek için yeşil renkte yavaşça yanıp sönen arka LED'lerdir. Hava aracı yere indirildiğinde tüm LED'ler kapanır.



## Donanım Yazılımı Güncellenmesi

Uzaktan kumandanın hava aracının ve akıllı şarj cihazı ve çok işlevli invertör jeneratörü gibi diğer cihazların donanım yazılımı DJI Agras uygulamasında birlikte güncellenebilir. Aşağıdaki adımları izleyin.

1. Uzaktan kumandayı ve hava aracını açın. Uzaktan kumandanın Wi-Fi veya hüresel dongle aracılığıyla internete erişimi olduğundan emin olun. Yazılım dosyası büyük olabilir. Wi-Fi kullanmanız önerilir.
2. Yeni bir üretici donanım yazılımı güncellemesi mevcut olduğunda, DJI Agras'ta ana ekranın alt kısmında bir istem belirir. Donanım yazılımı ekranına girmek için komut istemine dokununuz.
3. Akıllı şarj cihazının veya çok işlevli invertör jeneratörünün donanım yazılımını güncellemek için cihazı uzaktan kumanda üzerindeki USB-A bağlantı noktasına bağlayın. Her cihaz için açılır menüye dokununuz ve donanım yazılımını seçin. İlgili cihaz için bir donanım yazılımı seçildiğinde uygulamada görüntülenen cihazda bir onay işareti olacaktır. Güncellemeyi iptal etmek için seçim işaretini kaldırın.
4. Güncelleme ekranına yönlendirmek için Update All'a (Tümünü Güncelle) dokununuz. Uygulama seçilen tüm cihazlar için donanım yazılımını indirecek ve otomatik olarak güncelleyecektir.
5. Tüm cihazların uzaktan kumandaya bağlı olduğundan emin olun ve güncelleme tamamlandığını bekleyin. Güncelleme sırasında hava aracının ön LED'leri sarı renkte yanıp sönecektir.
6. Güncelleme tamamlandıktan sonra hava aracının ön göstergeleri sabit yeşil yanacaktır. Uzaktan kumandayı ve hava aracını manuel olarak yeniden başlatın. Göstergeler donanım yazılımı güncellemesinin başarısız olduğunu gösteren sürekli kırmızı yanıyor, güncellemeyi tekrar çalıştırmayı deneyin.

## MG için DJI Assistant 2

DJI Assistant 2 for MG'de temel parametrelerin ayarlarını yapılandırın, uçuş kayıtlarını kopyalayın ve hava aracı ve uzaktan kumanda donanım yazılımını güncelleyin.

### Kurulum ve Başlatma

1. MG için DJI Assistant 2 kurulum dosyasını T40 veya T20P indirme sayfasından indirin: <https://www.dji.com/t40/downloads> veya <https://www.dji.com/t20p/downloads>.
2. Yazılımı yükleyin.
3. MG için DJI Assistant 2'yi başlatın.

### MG için DJI Assistant 2 Kullanımı

#### Hava Aracının Bağlanması

Hava aracının önündeki alt kapağın altındaki USB-C bağlantı noktasını USB-C kablosuyla bir bilgisayara bağlayın ve ardından hava aracını açın.



MG için DJI Assistant 2 kullanmadan önce pervaneleri çıkardığınızdan emin olun.



Kullanmadan önce USB-C bağlantı noktasındaki su geçirmez kapağı çıkarın. Kullanımdan sonra su geçirmez kapağı bağlantı noktasına takın. Aksi takdirde porta su girerek kısa devreye neden olabilir.

### Donanım Yazılımı Güncellemesi

Donanım yazılımı güncellemeleri için bir DJI hesabı gereklidir. Giriş yapın veya bir hesap açın.

#### Günlüğü Dışa Aktarma

Hava aracının tüm günlüklerini görüntüleyin ve dışa aktarılacak günlükleri seçin.

#### Simülasyon

Hava aracı simülasyonu görünümüne girmek için Open'ı (Aç) tıklayın. Konum ve ortam parametrelerini girin ve kaydetmek için Configure (Yapılandır) tıklayın. Uçuş simülasyonu uygulamasına girmek için Start Simulation'ı (Simülasyonu Başlat) tıklayın.

#### Temel Ayarlar

Motorun rölanti hızını yapılandırın ve test edin.

#### Uzaktan Kumandanın Bağlanması

Uzaktan kumandanın USB-C bağlantı noktasını bir USB-C kablosuyla bilgisayara bağlayın ve uzaktan kumandayı açın.

### Donanım Yazılımı Güncellemesi

Donanım yazılımı güncellemeleri için bir DJI hesabı gereklidir. Giriş yapın veya bir hesap açın.

#### Günlüğü Dışa Aktarma

Uzaktan kumandanın tüm günlüklerini görüntüleyin ve dışa aktarılacak günlükleri seçin.



- Güncelleme sırasında uzaktan kumandayı KAPATMAYIN.
- Hava aracı havadayken donanım yazılımı güncellemesini YAPMAYIN. Donanım yazılımı güncellemesini yalnızca hava aracı yerdeyken gerçekleştirin.
- Donanım yazılımı güncellemesinden sonra uzaktan kumandanın uçakla bağlantısı kesilebilir. Gerekirse uzaktan kumandayı ve hava aracını yeniden bağlayın.

## Akıllı Uçuş Pili

### Pil İşlevleri

1. Pil Seviyesi Göstergesi: durum LED'leri mevcut pil seviyesini gösterir. Kontrol etmek için güç düğmesine basın.
2. İletişim: Pil parametreleri değiştiğinde, hava aracının uygun eylemi gerçekleştirmesini sağlamak için voltaj ve güç seviyesi dahil olmak üzere pil parametreleri uçağa iletilir.
3. Pil Hatası Kendi Kendini Tanılama: pil, anormal voltaj, akım ve sıcaklık gibi hataları algılayabilir ve bir uyarı verebilir. Hata bilgileri pile kaydedilecektir.
4. Kısa Devre Tespiti: Pil hava aracına takıldıktan ve açıldıktan sonra pil ilk olarak hava aracında kısa devre olup olmadığını algılayacaktır. Algılanırsa, pil yangını önlemek için hava aracına giden güç kaynağını kesecektir.
5. Şarj Hata Tespiti: Şarj sırasında oluşan hatalar durum LED'leri ile gösterilir. Bir hata oluştuğunda pilin hatayı otomatik olarak düzeltmesini bekleyin. Daha fazla bilgi için LED Durumları bölümüne bakın.
6. Otomatik Dengeleme: Bazı durumlarda pil, hücrelerin voltajlarını otomatik olarak dengeler.
7. Otomatik Deşarj: Bir günden fazla tam olarak şarj edilirse, pil otomatik olarak %97'ye kadar boşalır. 7 gün sonra otomatik olarak %60'a boşalır.
8. Otomatik Akım Ayarı: pil, hücrelerinin sıcaklığına göre şarj akımını akıllıca ayarlar. Pil ayrıca ortam sıcaklığına bağlı olarak kendi kendini korumayı da destekler.
9. Sıcaklık Kontrolü: pil, pil hücreleri arasındaki sıcaklık farkının aynı olmasını ve izin verilen sıcaklık aralığında kalmasını sağlar.



- İlk kez kullanmadan önce pilin etiketinde listelenen güvenlik gereksinimlerine bakın. Kullanıcılar, etikette belirtilen güvenlik gereksinimlerinin herhangi bir şekilde ihlali halinde tüm sorumluluğu kabul eder.
- Pilin yanlış kullanımı nedeniyle herhangi bir pil hatası meydana gelirse, ürün garantisi geçersizdir.

### Pil Kullanımı

Pil uçağa bağlandıktan sonra pili açmak için güç düğmesine basın ve basılı tutun. Uçak indiğinde ve motorlar durduğunda, pili kapatmak için güç düğmesine basın ve basılı tutun ve ardından pili uçaktan çıkarın.



- Pili fırın veya ısıtıcı gibi ısı kaynaklarının yakınında KULLANMAYIN. Pili sıcak bir günde aracın içinde BIRAKMAYIN.
- Pilin herhangi bir sıvı ile temas etmesine İZİN VERMEYİN. Pili bir nem kaynağının yakınında BIRAKMAYIN ve pili nemli ortamlarda KULLANMAYIN. Aksi takdirde pil paslanabilir ve pilin alev almasına veya patlamasına neden olabilir.
- Şişmiş, sızıntı yapan veya hasarlı pilleri KULLANMAYIN. Piliniz anormal ise daha fazla yardım için yetkili bir DJI bayisine başvurun.
- Hava aracına bağlanmadan veya hava aracıyla bağlantısını kesmeden önce pilin kapalı olduğundan emin olun. Güç açıkken pili BAĞLAMAYIN veya ÇIKARMAYIN. Aksi takdirde güç bağlantı noktası hasar görebilir.



- Pil -5° ila 45°C (23° ila 113°F) sıcaklık aralığında kullanılmalıdır. Pillerin 50°C (122°F) üzerindeki ortamlarda kullanılması yangına veya patlamaya neden olabilir. Pilin -5°C (23°F) altındaki sıcaklıklarda kullanılması pilin performansını olumsuz etkileyebilir. Pil normal sıcaklığa döndüğünde tekrar kullanılabilir.
- Pili güçlü elektrostatik veya elektromanyetik ortamlarda veya yüksek voltajlı iletim hatlarının yakınında KULLANMAYIN. Aksi takdirde pil devre kartı arızalanabilir ve bu da ciddi bir uçuş tehlikesine neden olabilir.
- Pili hiçbir şekilde SÖKMEYİN veya delmeyin; aksi takdirde akabilir alev alabilir veya patlayabilir.
- Pildeki elektrolitler oldukça aşındırıcıdır. Herhangi bir elektrolit cildinize veya gözünüze temas ederse etkilenen bölgeyi hemen suyla yıkayın ve hemen bir doktora görünün.
- Yere düşen pili KULLANMAYIN. Pili, Pilin İmhası bölümünde anlatıldığı gibi atın.
- Uçuş sırasında hava aracına takılıyken pil suya düşerse, hemen çıkarın ve güvenli ve açık bir alana koyun. Pili tekrar KULLANMAYIN ve Pili İmha Etme bölümünde açıklandığı gibi uygun şekilde elden çıkarın.
- Pili mikrodalga fırına veya basınçlı bir kaba KOYMAYIN.
- Pili gözlük, saat, mücevher ve saç tokası gibi tellerin veya diğer metal nesnelerin üzerine veya yakınına KOYMAYIN. Aksi takdirde pil portları kısa devre yapabilir.
- Pilleri DÜŞÜRMEYİN veya VURMAYIN. Pillerin veya istasyonun üzerine ağır nesnelere KOYMAYIN. Pilleri düşürmekten kaçının.
- Pil terminallerini temizlerken her zaman temiz, kuru bir bez kullanın.
- Uçuş risklerinden pilin zarar görmemesi için pil güç seviyesi %15'in altındayken UÇMAYIN.
- Pilin doğru şekilde bağlandığından emin olun. Aksi takdirde anormal şarj nedeniyle pil aşırı ısınabilir ve hatta patlayabilir. Yalnızca yetkili bayilerin onaylı pillerini kullanın. DJI uygun olmayan pillerin kullanılmasından kaynaklanan herhangi bir hasar için hiçbir sorumluluk kabul etmez.
- Pili tutamağından kaldırdığınızdan emin olun.
- Pilin keskin nesnelere zarar görmemesini önlemek için pilin düz bir yüzeye yerleştirildiğinden emin olun.
- Pilin üzerine herhangi bir şey KOYMAYIN. Aksi takdirde pil hasar görebilir ve bu da yangın tehlikesine yol açabilir.
- Pil ağırdır. Pili taşıırken düşürmemek için dikkatli olun. Pil düşerse ve hasar görürse, pili hemen insanlardan uzak açık bir alanda bırakın. 30 dakika bekleyin ve pili 24 saat suda bekletin. Gücün tamamen bittiğinden emin olduktan sonra pili yerel yönetmeliklere uygun olarak atın.




- Her uçuştan önce pilin tamamen şarj olduğundan emin olun.
- Kritik bir pil seviyesi uyarısı belirirse derhal uçağı indirin ve tam şarjlı bir pille değiştirin.
- Düşük sıcaklıklı bir ortamda çalıştırmadan önce pilin en az 5°C (41°F) üzerinde olduğundan emin olun. İdeal olarak, 20°C'nin (68°F) üzerinde.




## LED Durumları



Pil Seviyesi Göstergeleri, şarj ve deşarj sırasında mevcut pil seviyesini ve durumunu gösterecektir. Göstergeler aşağıda tanımlanmıştır.

































 LED yanıyor

 LED yanıp sönüyor

 LED sönük





















## Pil Seviyesini Kontrol Etme

Pil güç tasarrufu modundaysa, mevcut pil seviyesini kontrol etmek için güç düğmesine bir kez basın.

LED1	LED2	LED3	LED4	Pil Seviyesi
				88-100%
				75-87%
				63-74%
				50-62%
				38-49%
				25-37%
				13-24%
				0-12%

## Şarj Sırasında LED Durumları

Şarj sırasında, mevcut pil seviyesini göstermek için LED'ler sırayla yanıp söner. Tam şarjdan sonra tüm LED'ler kapanacaktır. Şarj işlemi tamamlandığında pilin bağlantısını kesin ve pili şarj etmek için her zaman resmi olarak önerilen şarj cihazını kullanın.

LED1	LED2	LED3	LED4	Pil Seviyesi
				0-49%
				50-74%
				75-89%
				90-99%
				100%

## Pil Hatası LED Durumları

Aşağıdaki tablo pil koruma mekanizmalarını ve ilgili LED durumlarını göstermektedir.

LED1	LED2	LED3	LED4	Yanıp Sönme Şekli	Olağandışı Pil Sebebi
0	0	0	0	LED2 ve LED4 saniyede 3 defa Yanıp Sönüyor	Hava aracında kısa devre
0	0	0	0	LED2 saniyede 2 defa Yanıp Sönüyor	Aşırı akım tespiti
0	0	0	0	LED2 saniyede 3 defa Yanıp Sönüyor	Pil sistemi normal değil
0	0	0	0	LED3 saniyede 2 defa Yanıp Sönüyor	Fazla Şarj tespiti
0	0	0	0	LED3 saniyede 3 defa Yanıp Sönüyor	Şarj cihazında yüksek voltaj
0	0	0	0	LED4 saniyede 2 defa Yanıp Sönüyor	Şarj ortamı ısı düşük
0	0	0	0	LED4 saniyede 3 defa Yanıp Sönüyor	Şarj ortamı ısı çok yüksek
0	0	0	0	Tüm 4 LED'ler Hızlı Yanıp Sönüyor	Pil normal değil ve kullanım dışı

Kısa devre oluşursa pili çıkarın, hava aracındaki sorunu çözün ve pili takın.

Şarj sıcaklığı anormal ise şarj sıcaklığının normale dönmesini bekleyin. Ardından pil, şarj cihazının fişini çekip tekrar takmanıza gerek kalmadan otomatik olarak şarj olmaya devam edecektir.

Diğer durumlarda, sorunu çözdükten sonra (aşırı akım, aşırı şarj nedeniyle aşırı pil voltajı veya aşırı şarj cihazı voltajı), LED gösterge koruma uyarısını iptal etmek için güç düğmesine basın ve devam etmek için şarj cihazının fişini çıkarıp yeniden takın.



- DJI üçüncü taraf şarj cihazlarının neden olduğu hasarlardan sorumlu değildir.
- Pili yanıcı malzemelerin yakınında veya halı veya ahşap gibi yanıcı yüzeylerde şarj ETMEYİN. Şarj sırasında pili gözetimsiz BIRAKMAYIN. Pil istasyonu ile şarj olan pil arasında en az 30 cm mesafe olmalıdır. Aksi takdirde pil istasyonu veya şarj edilen piller aşırı ısınmadan zarar görebilir ve hatta yangın tehlikesine yol açabilir.
- Uçuştan sonra pil sıcaklığı yüksek olacaktır. Pili şarj etmek için DJI Hava Soğutmalı Isı Emiciye veya üçüncü taraf hava soğutmalı ısı dağıtma cihazına yerleştirin. Aksi takdirde şarj devre dışı bırakılabilir. Kullanım talimatları için DJI Hava Soğutmalı Isı Emici kılavuz belgesine bakın. Pili 0° ila 60°C (32° ila 140°F) sıcaklık aralığında şarj edin. İdeal şarj sıcaklığı aralığı 22° ila 28°C'dir (72° ila 82°F). İdeal sıcaklık aralığında şarj etmek pil ömrünü uzatabilir.
- Pili soğutmak için veya şarj olurken suya DALDIRMAYIN. Aksi takdirde pil hücreleri paslanarak pilde ciddi hasara yol açar. Kullanıcı pilin suya batırılmasından kaynaklanan pil hasarının tüm sorumluluğunu kabul eder.



- Pili fırın veya ısıtıcı gibi ısı kaynaklarının yakınında şarj ETMEYİN.
- Terminalleri ve pil portlarını düzenli olarak kontrol edin. Pili alkol veya diğer yanıcı sıvılarla TEMİZLEMİYİN. Hasarlı bir şarj cihazı KULLANMAYIN.
- Pili her zaman kuru tutun.



- Şarj işlemi tamamlandığında pil şarjı durdurur. Şarj işlemi tamamlandıktan sonra pilin bağlantısını kesmeniz önerilir.
- Şarj etmeden önce pilin kapalı olduğundan emin olun. Aksi takdirde pil portları zarar görebilir.

### Pil Muhafaza ve Taşınması



- Taşıma sırasında pili kapatın ve hava aracı veya diğer cihazlardan bağlantısını kesin.
- Pilleri çocukların ve hayvanların erişemeyeceği yerlerde saklayın. Çocuklar pilin parçalarını yutarsa derhal profesyonel tıbbi destek alın.
- Pil seviyesi kritik düzeye düşerse, pili %40 ila %60 güç düzeyinde şarj edin. Düşük güç düzeyine sahip bir pili uzun süre SAKLAMAYIN. Aksi takdirde performans olumsuz etkilenecektir.
- Pili fırın veya ısıtıcı gibi ısı kaynaklarının yakınında BIRAKMAYIN. Pili sıcak günlerde araç içinde BIRAKMAYIN.
- Pil kuru bir ortamda saklanmalıdır.
- Pili patlayıcı veya tehlikeli maddelerin veya gözlük, saat, mücevher ve saç tokası gibi metal nesnelere yanına KOYMAYIN.
- Hasarlı veya %30'dan fazla güce sahip bir pili TAŞIMAYA ÇALIŞMAYIN. Taşımadan önce pili %30 veya daha düşük seviyeye kadar boşaltın.
- Pilin keskin nesnelere zarar görmesini önlemek için pilin düz bir yüzeye yerleştirildiğinden emin olun.



- Pili üç aydan daha uzun süre saklayacaksanız, pili bir pil güvenlik çantasında -20° ila 40°C (-4° ila 40°C) arasında bir sıcaklıkta saklamanız önerilir.
- Pili tamamen boşaldıktan sonra uzun süre saklamayın. Bunu yapmak pili aşırı deşarj edebilir ve pilde onarılamaz hasara neden olabilir.
- Düşük güç düzeyine sahip bir pil uzun süre saklandıysa, pil derin uyku modunda olacaktır. Pili uyandırmak için şarj edin.
- Pili uzun süre saklamayı düşünüyorsanız pili hava aracından çıkarın.

### Pil İmhası



- Atmadan önce pili tamamen boşaltmak için pili 24 saat suya batırdığınızdan emin olun. Pili özel geri dönüşüm kutularına atın. Pili normal atık kutularına KOYMAYIN. Pillerin atılması ve geri dönüştürülmesiyle ilgili yerel düzenlemelerinize kesinlikle uyun.



- Pil tamamen boşaltılmıyorsa pili doğrudan pil geri dönüşüm kutusuna ATMAYIN. Yardım için profesyonel bir pil geri dönüşüm şirketine başvurun.

## Pil Bakımı



- Bataryaya su SİÇRATMAYIN. Aşırı miktarda su pile zarar verir.
- Pili -20° ila 45°C (-4° ila 113°F) sıcaklığı aralığı dışında SAKLAMAYIN.
- Pilin uzun süre kullanılmaması durumunda pil performansı olumsuz etkilenecektir.
- Pilin performansını sağlamak için pili en az üç ayda bir tamamen şarj edin ve boşaltın.
- Pil beş ay veya daha uzun bir süre boyunca şarj veya deşarj olmamışsa artık garanti kapsamında olmayacaktır.

## Teknik Özellikler

Teknik Özellik	T40 Akıllı Uçuş Pili (BAX601-30000mAh-52.22V)	T20P Akıllı Uçuş Pili (BAX601-13000mAh-52.22V)
Nominal Voltaj		52.22 V
Pil Tipi		Li-ion
Pil Kimyasal Sistemi		LiNiMnCoO2
Deşarj Oranı		11.5C
Çalışma Isısı		-5° to 45° C (23° to 113° F)
Şarj Isısı		0° to 60° C (32° to 140° F)
Garanti Detayı	1.500 dolum veya 12 ay (hangisi önce gelirse)	
IP Sınıfı	IP54 + Pano düzeyinde daldırma koruması	
Uyumlu Hava Aracı	DJI Agras T40, T20P, T30	DJI Agras T20P
Kapasite	30Ah	13Ah
Enerji	1567 Wh	679 Wh
Maks. Şarj Gücü	9500 W	4600 W
Uyumlu Şarj Cihaz <sup>[1]</sup>	D12000iE Çok Fonksiyonlu İnverter Jeneratör, T40 Akıllı Şarj Cihazı, T30 Akıllı Pil İstasyonu <sup>[2]</sup>	D6000i Çok Fonksiyonlu İnvertör Jeneratör, T20P Akıllı Şarj Cihazı, T30 Akıllı Pil İstasyonu <sup>[2]</sup>
Bir Pil için Şarj Süresi PİL <sup>[3]</sup>	D12000iE Çok Fonksiyonlu İnverter Jeneratörünü Kullanarak: 9-12 dk	D6000i Çok Fonksiyonlu İnverter Jeneratörünü Kullanarak: 9-12 dk
Ağırlık	Yaklaşık 12 Kg	Yaklaşık 6 Kg

{1} Satın alınabilecek şarj cihazları ülkeye veya bölgeye göre değişir. Ayrıntılar için yerel bayilerinize danışın.

{2} T40/T20P Akıllı Uçuş Bataryasını şarj etmek için donanım yazılımı güncellemesi gereklidir.

{3} Şarj süresi laboratuvar ortamında 25°C (77°F) sıcaklıkta test edilmiştir. Sadece referans içindir.

## Faydalı Yük - Püskürtme Sistemi

2 kanallı elektromanyetik akış ölçer ve sürekli sıvı seviye göstergesi ile donatılmış püskürtme sistemi, kullanıcılara manyetik tahrikli çark pompalarının ve çift atomize püskürtücülerin hassas kontrolünü sağlar.

## Opsiyonel Faydalı Yük - T40/T20P Serpme Sistemi

### Giriş

T40/T20P Serpme Sistemi, sırasıyla 70 L ve 35 Lt'lik büyük bir serpme tankına sahip Agras T40/T20P uçakları ile uyumludur ve verimli ve güvenilir serpme sunar.

Serpme sistemi, malzeme tıkanıklıklarını önlemek ve çalışma doğruluğunu ve güvenilirliğini artırmak için yerleşik bir karıştırma cihazına sahiptir. Serpme sistemi üzerindeki kontrol modülü ve hava aracındaki ağırlık sensörleri, serpme oranı kontrolünün doğruluğunu ve boş tank uyarılarını iyileştirmek için serpme tankında kalan malzemenin ağırlığını gerçek zamanlı olarak izler. Dahil edilen çamurluklar, yukarı doğru uçan yayılma malzemesini engeller ve pervanelere zarar vermesini önler. Hızlı açılan hazne kapısı kolay bakım sağlar.

Kullanıcılar, DJI Agras uygulamasında serpme ayarlarını yapılandırabilir ve farklı gereksinimleri ve farklı malzemeler için özel şablonlar oluşturabilir. Uygulama boş bir tank için ve ayrıca dönüş hızı, sıcaklık ve hazne çıkışındaki anormallikler için uyarı istemleri sağlar.

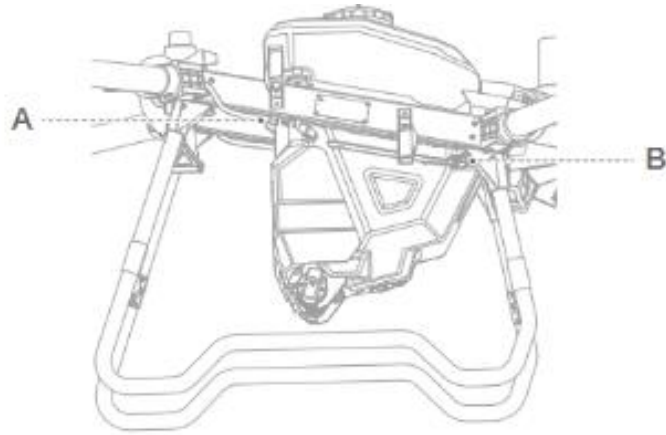
### Kurulum



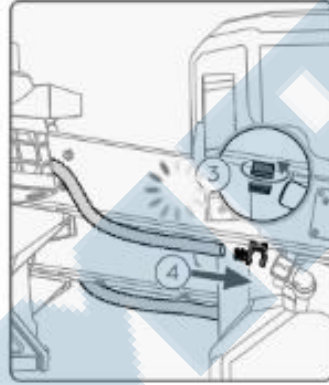
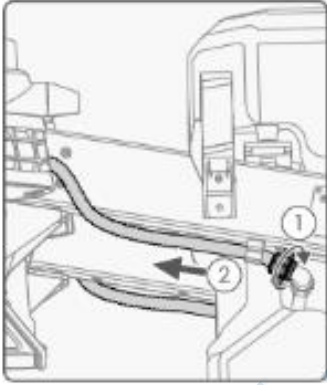
- Kurulumdan önce Akıllı Uçuş Bataryasını uçaktan çıkardığınızdan emin olun.
- Keskin veya hareketli mekanik parçalardan kaynaklanan yaralanmaları önlemek için dikkatli çalışın.
- Kurulumdan sonra hava taşıtı ve serpme sistemi üzerindeki parçaları kontrol ederek, döner diskin operasyonlar sırasında kabloları veya başka herhangi bir parçaya zarar vermeyeceğinden emin olun.

T40 Serpme Sistemi ve T20P Serpme Sistemi görünüş olarak benzerler ancak serpme tankları farklı boyutlardadır. Aksi belirtilmedikçe bu belgedeki resimlerde örnek olarak T40 Serpme Sistemi kullanılmıştır.

1. Hava aracındaki püskürtme tankının her iki tarafındaki hortumları bulun. Hortum üzerindeki somunu gevşetin, hortumu hortum kelepçesinden çıkarın, kelepçeyi döndürün ve hortumu kelepçe üzerindeki çıkıntıya bağlayın ④. (Şekil A)  
Not: Hortumu çıkardıktan sonra, somunu kaybetmemek için püskürtme tankı hortum bağlantısındaki hortum somununu sıkmanızdan emin olun.
2. Püskürtme sistemi kablosunu hava aracındaki sağ iniş takımının önüne yerleştirin. Kabloyu konektörden çıkarın. Kabloya zarar vermemek için dikkatli hareket edin. (Şekil B)
3. Püskürtme tankını hava aracından kaldırın ve çıkarın. (Şekil C)
4. Serpme sistemini hava aracına yerleştirin. (Şekil D)
5. Serpme sistemi kablosunu 2. adımda olduğu gibi konektöre bağlayın ve sağlam ve düzgün bir bağlantı sağlayın. (Şekil E)



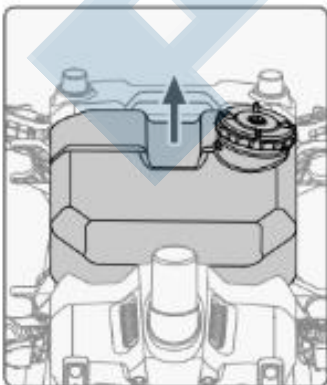
**A.**



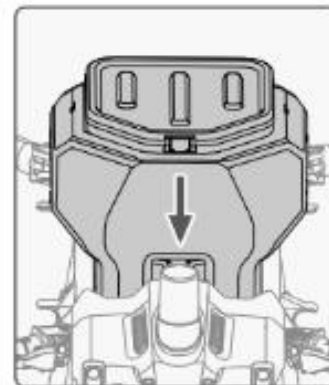
**B.**



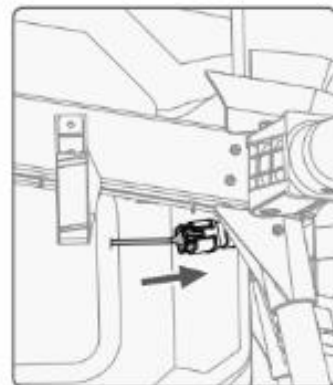
**C.**



**D.**



**E.**



**Teknik Özellikler**

Öğeler	T40 Serpme Sistemi	T20P Serpme Sistemi
Uygun Hava Araçları <sup>[1]</sup>	Agras T40	AgrasTP20P
Serpme Sistemi Ağırlığı	4.41 kg	3.57 kg
Serpme Tankı Hacmi	70 Lt	35 lt
Serpme Tank İç Yüğü <sup>[2]</sup>	50 Kg	25 Kg
Uyumlu Malzeme Çapı	0.5-5 mm	
Serpme Mesafesi	Malzeme çapına, eğirme diskinin dönme hızına, hazne çıkış boyutuna ve uçuş yüksekliğine göre değişir. En iyi çalışma performansı için 5-7 m'lik bir serpme aralığı elde etmek üzere ilgili değişkenlerin ayarlanması önerilir.	

- {1} Hava Aracı yazılımı serpme sistemini desteklemelidir. Resmi DJI web sitesinde ilgili hava aracının sürüm notlarını kontrol edin.
- {2} DJI Agras uygulaması hava aracının mevcut durumuna ve çevresine göre serpme tank için yük ağırlık sınırını akıllıca önerecektir. Serpme tankına malzeme eklerken önerilen yük ağırlık sınırını aşmayın. Aksi takdirde uçuş emniyeti etkilenebilir.

**T40/T20P Drone Tavsiye Edilen Bakım Programı**

Servis Parçası	Modül	Önerilen bakım süresi	Önerilen yenileme süresi
Tahrik sistemi- motor	Motor	<ol style="list-style-type: none"> <li>100 uçuştan sonra yeni bir drone için ilk incelemeyi gerçekleştirin</li> <li>İlk muayeneden sonra her 100 saatte bir muayene yapın</li> <li>Bir ESC duruyorsa ve motorun/ESC'nin sıcaklığı anormal ise incelemeyi gerçekleştirin.</li> <li>Motor dış kuvvet nedeniyle hasar görmüşse, bu muayeneyi gerçekleştirin.</li> </ol>	1.000 saatlik kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir
Tahrik sistemi - motor iç direnci	Motor	<ol style="list-style-type: none"> <li>100 uçuştan sonra yeni bir drone için ilk incelemeyi gerçekleştirin</li> <li>İlk muayeneden sonra her 100 saatte veya ayda bir muayene yapın</li> <li>Bir ESC duruyorsa ve motorun/ESC'nin sıcaklığı anormal ise incelemeyi gerçekleştirin.</li> </ol>	1.000 saatlik kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir
Tahrik sistemi – ESC	ESC	6 ayda bir	36 aylık kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir.
Tahrik sistemi - motor tabanı	Motor Tabanı	<ol style="list-style-type: none"> <li>100 uçuştan sonra yeni bir drone için ilk incelemeyi gerçekleştirin</li> <li>İlk muayeneden sonra her 100 saatte veya ayda bir muayene yapın</li> <li>Motor tabanı dış kuvvet nedeniyle hasar görmüşse, bu muayeneyi gerçekleştirin.</li> </ol>	500 saatlik kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir.
Tahrik sistemi – pervaneler	Pervaneler	<ol style="list-style-type: none"> <li>100 uçuştan sonra yeni bir drone için ilk incelemeyi gerçekleştirin</li> <li>İlk muayeneden sonra her 100 saatte veya ayda bir muayene yapın</li> <li>Bir ESC duruyorsa ve motorun/ESC'nin sıcaklığı anormal ise incelemeyi gerçekleştirin</li> </ol>	700 saatlik kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir.
Tahrik sistemi – pervane adaptörleri	Pervane Adaptörü	Günlük operasyon hazırlığı öncesi	1.000 saatlik kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir
Tahrik sistemi - gövde kolunun vidalı cıvataları	Gövde Kolu Vidalı Cıvatalar	Her ay	1.000 saatlik kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir
Hava aracı bileşenleri - gövde kolu bağlantısı	Gövde Kol Bağlantısı	Her ay	1.000 saatlik kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir
Hava aracı bileşenleri - vidalar	Gövde kol sabitleme vidaları	Her ay	1.000 saatlik kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir



Hava aracı bileşenleri - bağlantı	Hava aracı bağlantısı	Her ay	1.000 saatlik kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir
Orta çerçeve sabitleme parçası - vida	Orta Çerçeviyi Tutan vida	Her ay	1.000 saatlik kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir
İniş takımı bileşenleri - vidalar	İniş Takımını Sabitleyen Vida Cıvataları	Her ay	1.000 saatlik kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir
İniş takımı bileşenleri - sabitleme braketi	Radar Sabitleme Braketi	Her ay	1.000 saatlik kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir
Püskürtme sistemi - dağıtım pompası	Dağıtım Pompası	Her 100 saatte veya ayda bir	500 saatlik kullanımdan sonra pompanın değiştirilmesi önerilir. 1000 saatlik kullanımdan sonra motorun değiştirilmesi önerilir
Püskürtme sistemi – püskürtücü	Püskürtücü	Her 100 saatte veya ayda bir	1.000 saatlik kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir
Püskürtme sistemi- hortum bağlantısı	Hortum Bağlantısı	Günlük operasyon hazırlığı öncesi	1.000 saatlik kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir
Püskürtme sistemi- hortumu	Hortum	Günlük operasyon hazırlığı öncesi	1.000 saatlik kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir
Püskürtme sistemi- ağırlık sensörü	Ağırlık Sensörü	Her 100 saatte veya ayda bir	1.000 saatlik kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir
Püskürtme sistemi- filtre ve sıvı seviye göstergesi	Sıvı Seviye Göstergesi	Günlük operasyon hazırlığı öncesi	1.000 saatlik kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir
Püskürtme sistemi- püskürtme tankı	Püskürtme Sistemi	6 ayda bir	1.000 saatlik kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir
RF Radyo modülü	Radyo Modülü	6 ayda bir	36 aylık kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir
Hava-elektronik sistem modülü	Hava-elektronik sistem modülü	6 ayda bir	36 aylık kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir
Kablo dağıtım panosu modülü	Kablo dağıtım panosu modülü	6 ayda bir	36 aylık kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir
Püskürtme modülü	Püskürtme modülü	6 ayda bir	36 aylık kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir
Radar sistemi - çok yönlü dijital radar	Çok yönlü dijital radar	6 ayda bir	36 aylık kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir

Radar sistemi - geri ve aşağı radar	Radar sistemi - geri ve aşağı radar	6 ayda bir	36 aylık kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir
Güç dağıtım modülü	Güç dağıtım modülü	6 ayda bir	36 aylık kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir
Hava aracı bileşenleri - ön çerçeve	Ön Çerçeve	6 ayda bir	1.000 saatlik kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir
Hava aracı bileşenleri - arka çerçeve	Arka Çerçeve	6 ayda bir	1.000 saatlik kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir
Hava aracı bileşenleri - orta çerçeve	Orta Çerçeve	6 ayda bir	1.000 saatlik kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir
Konumlandırma sistemi - SDR anteni	SDR Anteni	6 ayda bir	36 aylık kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir
Konumlandırma sistemi - RTK modülü	RTK Modülü	6 ayda bir	36 aylık kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir
Hava aracı kabloları	Hava Aracı Kabloları	Her ay	36 aylık kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir
Püskürtme sistemi- akış ölçer	Akış Ölçer	Her ay	36 ay veya 3.000 saatlik kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir.
Hava aracı bileşenleri - pil yatağı	Pil Yatağı	2.000 kez takip çıkardıktan sonra değiştirmek gerekir veya 1 ay	1.000 saatlik kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir
Uzaktan kumanda	Uzaktan Kumanda	Her ay	36 aylık kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir
Pil	Hava Aracı Standart Pili	100 defa şarj veya 1 ay sonra	1.000 saatlik kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir
Akıllı şarj aleti	Akıllı Şarj Aleti	200 defa şarj veya 1 ay sonra	1.000 saatlik kullanımdan sonra değiştirilmesi önerilir

DJI Destek

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



Bu içerik önceden haber verilmeksizin değiştirilebilir.  
dji ve Agras tescilli DJI markalarıdır.  
© 2022 DJI Tüm Hakları Saklıdır