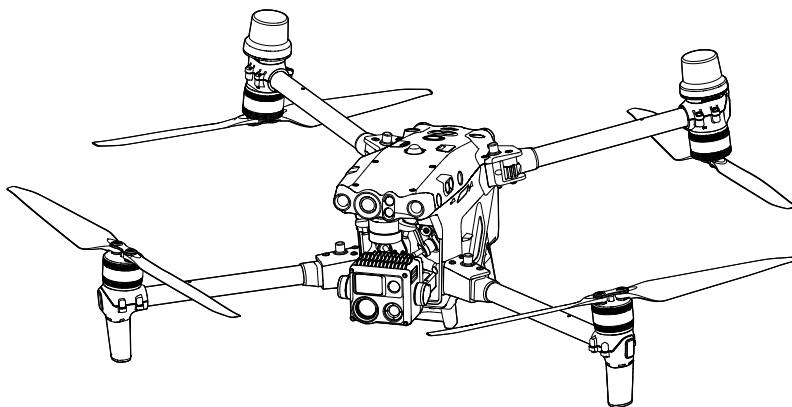


# MATRICE 30

M30 / M30 T

Instrukcja uruchomienia

v1.0



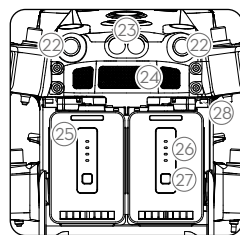
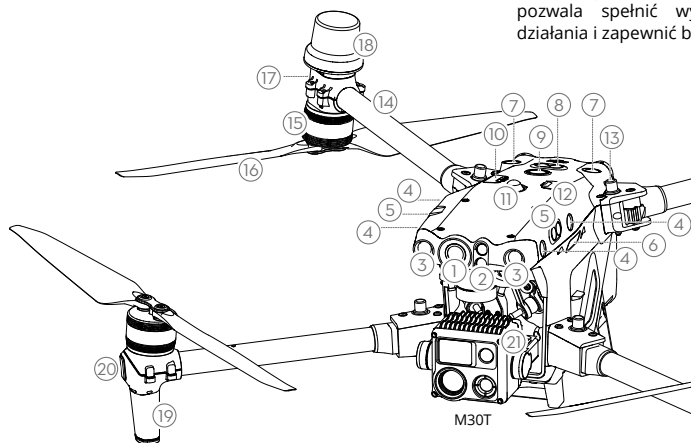
## Matrice 30

DJI™ MATRICE™ 30 (M30/M30T) został wyposażony w zaawansowany system redundancji, 6 kierunkowy system wykrywania i pozycjonowania\*, precyzyjny trzosiowy gimbal oraz nową kamerę FPV z funkcją rozjaśniania obrazu w nocy. Aplikacja DJI Pilot 2 może być używana do obserwacji widoku w czasie rzeczywistym z kamer oraz do robienia zdjęć i filmów. Dzięki zaawansowanemu systemowi zarządzania energią, wraz z dwoma akumulatorami, możliwe jest osiągnięcie do 41 minut czasu lotu\*\*.

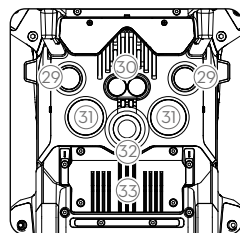
Specjalna konstrukcja zapewnia stopień ochrony IP55, zgodnie z globalną normą IEC 60529, co umożliwia przeprowadzenie lotu w każdych warunkach pogodowych.

Ergonomiczna konstrukcja ze składanymi ramionami ułatwia transport i przechowywanie. Ramiona można zablokować bezpośrednio po rozłożeniu, co pozwala skrócić czas potrzebny na przygotowanie do lotu. Dron jest także wyposażony w port PSDK, dzięki czemu użytkownicy mogą poszerzyć jego zastosowania.

Wbudowany system DJI AirSense wykrywa pobliskie drony w otaczającej przestrzeni powietrznej, dostarczając alerty w aplikacji DJI Pilot 2, aby zapewnić bezpieczeństwo. Bezpieczeństwo podczas startu, lotu i lądowania jest zapewnione dzięki sygnalizatorom, które pomagają zidentyfikować drona podczas lotu, a pomocnicze oświetlenie pozwala systemowi pozycjonowania wizyjnego osiągnąć jeszcze większą wydajność w nocy lub przy słabym oświetleniu. Wbudowana funkcja RTK gwarantuje dokładniejsze dane nawigacyjne do pozycjonowania, co pozwala spełnić wymagania dotyczące precyzyjnego działania i zapewnić bezpieczeństwo.

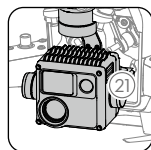


Widok z tyłu



Widok od dołu

1. Kamera FPV
2. Przedni system czujników podczerwieni
3. Przedni system wizyjny
4. Boczne systemy wizyjne
5. Boczny system czujników podczerwieni
6. Gniazdo karty microSD
7. Górny system wizyjny
8. Dolny system czujników podczerwieni
9. Przycisk/wskaźnik zasilania
10. Port PSDK
11. Górny wskaźnik ostrzegawczy
12. Gniazdo asystenta USB
13. Przycisk składania ramion
14. Ramiona
15. Silniki
16. Śmigła
17. Tylne wskaźniki



M30

18. Anteny GNSS
19. Anteny do transmisji sygnałów wizyjnych
20. Przednie wskaźniki
21. Gimbal z kamerą
22. Tylny system wizyjny
23. Tylny system czujników podczerwieni
24. Wentylator
25. Inteligentny akumulator TB30

26. Wskaźnik poziomu naładowania akumulatora
27. Przycisk wskaźnika poziomu akumulatora
28. Przełącznik zwalniania akumulatora
29. Dolny system wizyjny
30. Dolny system czujników podczerwieni
31. Dolne podświetlenie
32. Dolny wskaźnik ostrzegawczy
33. Miejsce instalacji modemu USB



- Nie należy demontować produktu bez pomocy autoryzowanego serwisu DJI (z wyjątkiem elementów, których demontaż przez użytkowników jest dozwolony w niniejszej instrukcji), w przeciwnym razie produkt nie będzie objęty gwarancją.

\* Na działania systemów wizyjnych i czujników podczerwienu mają wpływ warunki otoczenia. Przeczytaj zrzeczenie się odpowiedzialności i wytyczne dotyczące bezpieczeństwa, aby uzyskać więcej informacji.

\*\* Maksymalny czas lotu został przetestowany w warunkach laboratoryjnych i ma charakter wyłącznie referencyjny.

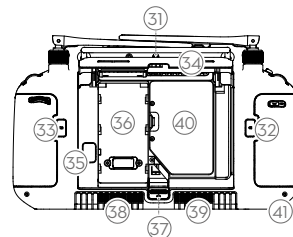
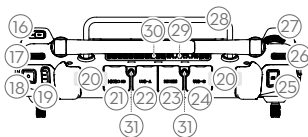
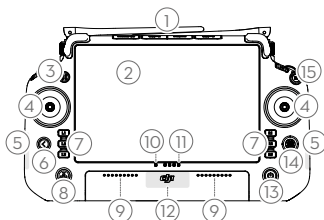
\*\*\* Modele M30 i M30T są wyposażone w różne kamery. Należy zapoznać się z informacjami dotyczącymi zakupionego produktu.

## DJI RC Plus

Aparatura DJI RC Plus wyposażona jest w system OcuSync 3 Enterprise, najnowszą wersję technologii transmisji obrazu OCUSYNC TM firmy DJI, dzięki czemu może przesyłać obraz HD z kamery drona na ekran aparatury. DJI RC Plus wyposażony jest w szeroką gamę przycisków funkcyjnych oraz przycisków konfigurowalnych, które pozwalają na łatwe sterowanie dronem i obsługę kamery.

Wbudowany ekran o przekątnej 7,02 cala posiada wysoki poziom jasności (1200 cd/m<sup>2</sup>) oraz rozdzielczość 1920×1200 pikseli. System operacyjny Android jest wyposażony w wiele funkcji, takich jak GNSS, Wi-Fi i Bluetooth. Aparatura obsługuje szybkie ładowanie (65 W), a jej maksymalny czas pracy wynosi ok. 3 godziny i 18 minut\* z akumulatorem wewnętrznym oraz do 6 godzin w przypadku korzystania z zewnętrznego inteligentnego akumulatora WB37. \*\*

Stopień ochrony aparatury wynosi IP54 (IEC 60529).



1. Zewnętrzne anteny
2. Ekran dotykowy
3. Przycisk kontroli drona\*\*\*
4. Dźwigi aparatury
5. Wewnętrzne anteny Wi-Fi
6. Przycisk wstecz/funkcyjny
7. Przyciski L1/L2/L3/R1/R2/R3
8. Przycisk RTH (Return to home)
9. Mikrofony
10. Wskaźnik kontrolny
11. Wskaźnik poziomu naładowania
12. Wewnętrzne anteny GNSS
13. Przycisk zasilania
14. Przycisk 5D
15. Przycisk wstrzymania lotu
16. Przycisk C3 (konfigurowalny)
17. Lewe pokrętko
18. Przycisk nagrywania

19. Przełącznik trybu lotów
20. Wewnętrzne anteny
21. Gniazdo karty microSD
22. Port USB-A
23. Port HDMI
24. Port USB-C
25. Przycisk ustawiania ostrości/migawki
26. Prawe pokrętko
27. Pokrętko
28. Uchwyt
29. Głośnik
30. Wentylator
31. Otwory montażowe
32. Przycisk C1 (konfigurowalny)
33. Przycisk C2 (konfigurowalny)
34. Tylna osłona
35. Przycisk zwalniania akumulatora
36. Komora akumulatora

37. Przycisk zwalniania tylnej osłony
38. Sygnał alarmowy
39. Wlot powietrza
40. Miejsce instalacji modemu USB
41. Otwory z gwintem M4

\* Maksymalny czas pracy został przetestowany w warunkach laboratoryjnych i posiada wyłącznie charakter poglądowy.

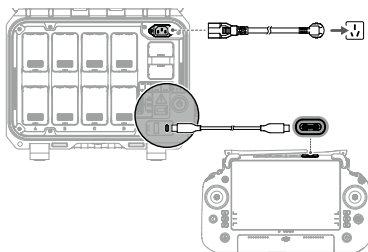
\*\* Inteligentny akumulator WB37 nie został dołączony do zestawu. Więcej informacji można znaleźć w Instrukcji bezpieczeństwa Inteligentnego akumulatora WB37.

\*\*\* Podczas lotu dronem serii Matrice przycisk kontroli drona służy do przejmowania kontroli nad dronem i informowania o statusie drona.

# Prawidłowe użytkowanie M30/M30T

## 1. Włączanie i ładowanie aparatury sterującej

### Uruchamianie i ładowanie akumulatora wewnętrznego



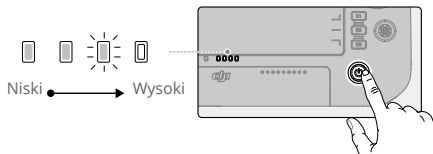
- ⚠️ Aparatura nie może zostać włączona przed uruchomieniem wewnętrznego akumulatora.
- 💡 Aby zapewnić optymalne ładowanie, należy użyć dołączonego przewodu USB-C do USB-C.

1. Podłącz stację ładowania BS30 do gniazda zasilania za pomocą przewodu zasilania sieciowego.
2. Połącz porty USB-C stacji ładowania i aparatury za pomocą przewodu USB-C do USB-C.
3. Wskaźnik poziomu naładowania akumulatora zacznie migać, wskazując, że akumulator wewnętrzny jest włączony.
4. Pełne naładowanie wewnętrznego akumulatora aparatury trwa około 2 godzin.

- 💡 Do ładowania zaleca się korzystanie ze stacji ładowania DJI BS30. W przeciwnym razie należy użyć certyfikowanej ładowarki USB-C o maksymalnej mocy znamionowej 65 W i maksymalnym napięciu 20 V (np. DJI 65W Portable Charger).
- Aparatura powinna być rozładowywana i ładowana co trzy miesiące. Akumulator wyładowuje się podczas przechowywania przez dłuższy czas.

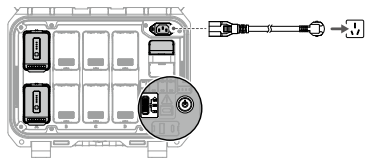
### Włączanie zasilania i uruchomienie aparatury sterującej

Sprawdzenie poziomu naładowania akumulatora: naciśnij raz. Włączanie/wyłączenie zasilania: naciśnij raz, a następnie naciśnij i przytrzymaj przez dwie sekundy. Przed pierwszym użyciem aparatury należy ją uruchomić. W celu uruchomienia należy postępować zgodnie z instrukcjami.



- 💡 Więcej informacji na temat wewnętrznego i zewnętrznego akumulatora można znaleźć w instrukcji obsługi urządzenia Matrice 30.

## 2. Ładowanie akumulatorów TB30 i WB37



1. Podłącz stację ładowania do gniazda zasilania za pomocą przewodu zasilania sieciowego.
2. Naciśnij raz przycisk zasilania, aby włączyć stację ładowania.
3. Włóż akumulatory TB30 i WB37 (brak w zestawie) do portów akumulatora, aby rozpocząć ładowanie. W przypadku akumulatorów TB30 należy upewnić się, że tryb ładowania jest odpowiednio ustawiony.

- 🏠 Tryb przechowywania: Każda para akumulatorów jest kolejno ładowana do 50% i utrzymywana na poziomie 50% po naładowaniu. \*
- 🔋 Tryb gotowości do lotu: Każda para akumulatorów jest kolejno ładowana do 90% i utrzymywana na poziomie 90% po naładowaniu. \*
- 🔌 Tryb standardowy: Każda para akumulatorów jest kolejno ładowana do 100%.

\* Stacja ładowania powinna być włączona, aby utrzymać poziom naładowania akumulatorów w trybie przechowywania i w trybie gotowości do lotu.

- ⚠️ Stacja automatycznie podgrzeje akumulator TB30 do temperatury 18° C (64,4° F) przed ładowaniem, jeżeli temperatura akumulatora po włożeniu do stacji jest niższa niż 10° C (50° F).
- 💡 Więcej informacji na temat ładowania i wskaźników kontrolnych można znaleźć w Instrukcji użytkownika Stacji ładowania BS30.

### 3. Obsługa aparatury sterującej

#### Montaż akumulatora WB37

Akumulator WB37 (brak w zestawie) można zamontować w

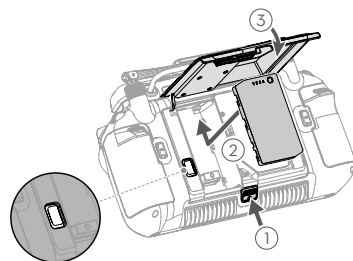
aparaturze w następujący sposób:

1. Naciśnij przycisk zwalniający tylną osłonę, aby ją otworzyć.
2. Włóż akumulator WB37 do komory akumulatora i umieść go w górnej części. Jeżeli usłyszysz dźwięk "kliknięcia", będzie to oznaczać, że akumulator jest prawidłowo zainstalowany.
3. Zamknij tylną osłonę.



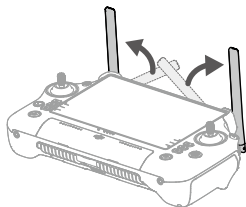
• Czas ładowania akumulatora WB37 przy poziomie 0%:

- a. Gdy jest zamontowany w aparaturze, a poziom naładowania wewnętrznego akumulatora wynosi 0%: około dwóch godzin (akumulator wewnętrzny zostanie jednocześnie w pełni naładowany).
- b. Gdy jest zamontowany w aparaturze, a poziom naładowania wewnętrznego akumulatora wynosi 100%: około 1 godziny i 10 minut.
- c. Po umieszczeniu w stacji ładowania BS30: około 1 godziny i 20 minut.

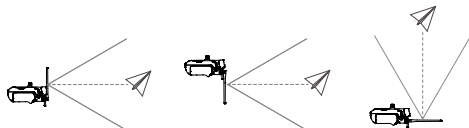


- Aby wyjąć akumulator WB37, naciśnij i przytrzymaj przycisk zwalniający akumulator, a następnie lekko przesuń go w dół.

#### Ustawianie anten



Podnieś i wyreguluj anteny. Położenie anten wpływa na siłę sygnału aparatury.



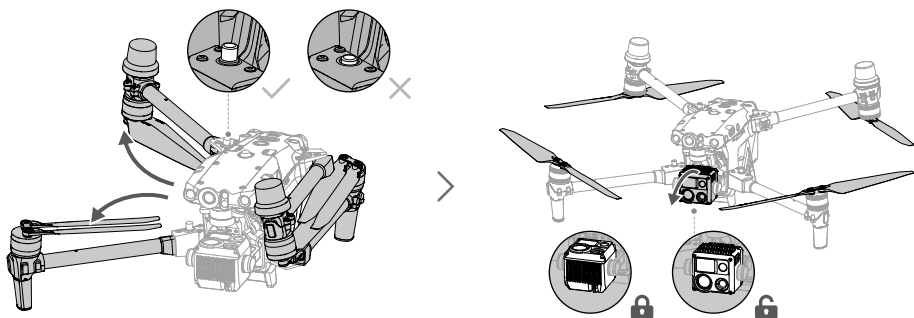
Wyreguluj kierunek zewnętrznych anten i upewnij się, że ich płaska strona jest skierowana w stronę drona, tak aby aparatura i dron znalazły się w optymalnej strefie transmisji sygnału.



- Jeśli podczas lotu sygnał transmisji jest słaby, w aplikacji DJI Pilot 2 pojawi się komunikat. Wyreguluj anteny, aby upewnić się, że dron znajduje się w optymalnym zasięgu transmisji sygnału.

## 4. Obsługa drona

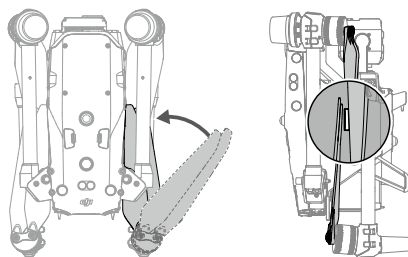
### Rozkładanie ramion drona



1. Rozłóż ramiona po obu stronach w taki sam sposób. Upewnij się, że przyciski składania ramion wysunęły się, aby ramiona zostały odpowiednio zablokowane.
2. Rozłóż śmigła i obróć oś pitch gimbału do pozycji 0°, aby odblokować gimbal.



- Wciśnij do końca i przytrzymaj przycisk składania ramion, aby złożyć ramiona.
- Postępuj zgodnie z diagramem, aby prawidłowo złożyć i przechowywać śmigła.
- Wyłącz zasilanie i obróć oś pitch gimbału o +90°, aby zablokować gimbal po każdym użytkowaniu w celu ochrony gimbału.

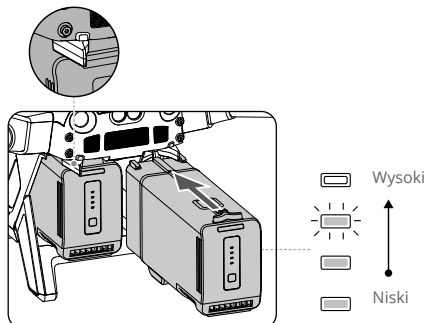


### Montaż akumulatora TB30 i sprawdzanie poziomu naładowania

1. Włóż dwa akumulatory TB30. Upewnij się, że przełączniki zwalniające akumulator znajdują się w tych samych pozycjach, jak pokazano na rysunku.
2. Naciśnij przycisk poziomu naładowania akumulatora, aby sprawdzić poziom naładowania.



- Aby wyjąć akumulatory TB30, należy ustawić przełączniki zwalniania akumulatora w pozycję widniejącą na ilustracji.



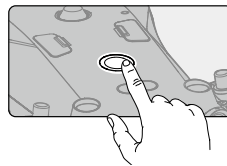
## 5. Przygotowanie do startu

### Włączanie zasilania drona

Włączanie/wyłączanie zasilania: wciśnij, a następnie przytrzymaj przycisk zasilania. Po włączeniu zasilania wskaźnik przycisku zasilania będzie stale świecić.

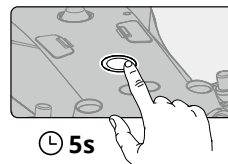
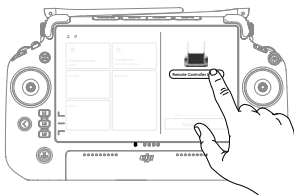
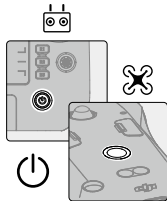


Naciśnij DJI Pilot 2 na ekranie dotykowym aparatury, aby uruchomić drona po raz pierwszy. Wymagane jest konto DJI oraz połączenie internetowe.



### Łączenie

Jeżeli aparatura została zakupiona jako część zestawu, będzie już połączona z dronem. W przeciwnym razie wykonaj poniższe czynności, aby połączyć aparaturę z dronem po uruchomieniu.



1. Włącz zasilanie aparatury i drona.
2. Uruchom aplikację DJI Pilot 2 i naciśnij przycisk łączy z aparaturą (Remote Controller Linking), aby nawiązać połączenie. Wskaźnik kontrolny aparatury będzie migać na niebiesko, a aparatura będzie emitować sygnał dźwiękowy podczas łączenia.

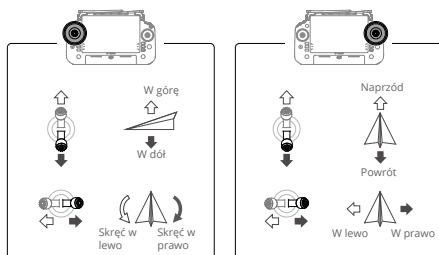
3. Naciśnij i przytrzymaj przycisk zasilania drona przez co najmniej pięć sekund. Po pomyślnym nawiązaniu połączenia tylny wskaźnik drona będzie migał w zielono, natomiast aparatura wyda dwa sygnały dźwiękowe, a wskaźniki kontrolne aparatury będą stale świecić.

### Lista kontrolna przed lotem

- A. Upewnij się, że akumulatory aparatury i drona są w pełni naładowane, akumulatory TB30 są prawidłowo zainstalowane, a przełączniki zwalniania akumulatora są zablokowane.
- B. Upewnij się, że śmigła są prawidłowo zamontowane i nie są uszkodzone lub zdeformowane, w silnikach lub śmigłach nie znajdują się żadne ciała obce, śmigła i ramiona śmigieł są rozłożone, a przyciski składania ramion są zablokowane.
- C. Upewnij się, że obiektywy systemów wizyjnych, kamer, FPV, osłony czujników podczerwieni i oświetlenia są czyste i nie są w żaden sposób zasłonięte.
- D. Upewnij się, że gimbal jest odblokowany, a kamera jest skierowana do przedniej części drona.
- E. Upewnij się, że osłony gniazda karty microSD, portu PSDK i Miejsce instalacji modemu USB są prawidłowo zamknięte.
- F. Upewnij się, że anteny aparatury są ustawione w właściwej pozycji.
- G. Włącz zasilanie drona i aparatury i przełącz przełącznik trybu lotu na tryb N. Upewnij się, że wskaźnik kontrolny i przycisk kontroli drona na aparaturze świecą się w zielono. Oznacza to, że dron i aparatura są połączone, a aparatura umożliwia sterowanie nad dronem.
- H. Umieść drona na otwartym i płaskim terenie. Upewnij się, że w pobliżu nie ma żadnych przeszkód, budynków ani drzew oraz że dron znajduje się w odległości 5 m od aparatury. Aparatura powinna być zwrócona w stronę tylnej części drona.
- I. Aby zapewnić bezpieczeństwo lotu, wejdź do widoku lotu w aplikacji DJI Pilot 2 i sprawdź parametry na liście kontrolnej przed lotem, takie jak tryb drążka sterującego, wysokość RTH, odległość od przeszkód i ustawienia funkcji failsafe. Zalecane jest ustawienie funkcji failsafe na RTH.
- J. Podziel przestrzeń powietrzną do lotu, gdy kilka dronów działa jednocześnie, aby uniknąć kolizji w powietrzu.

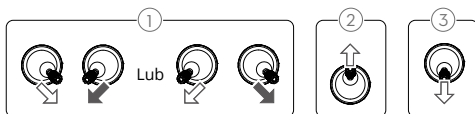
## 6. Lot

### Tryb drążka sterującego



Domyślnym trybem drążka sterującego jest tryb 2. Lewy drążek sterujący kontroluje wysokość i trasę drona, podczas gdy prawy drążek sterujący kontroluje ruchy do przodu, do tyłu i na boki.

### Ręczny start/lądowanie



- 1 Uruchomienie/zatrzymanie silników: wykonaj komendę Combination Stick (Kombinacja drążków) i przytrzymaj przez dwie sekundy.
- 2 Start: powoli przesunąć lewy drążek (Tryb 2) w górę, aby wystartować.
- 3 Lądowanie: powoli przesunąć lewy drążek (Tryb 2) w dół, aż dron wylądaje. Przytrzymaj przez trzy sekundy, aby wyłączyć silniki.



- Więcej informacji na temat funkcji i zastosowań można znaleźć w instrukcji obsługi Matrice 30.

## Specyfikacja

### Dron

Ogólne	
Wymiary (po rozłożeniu, bez śmigieł)	470×585×215 mm (L×W×H)
Wymiary (po złożeniu)	365×215×195 mm (L×W×H)
Rozstaw osi po przekątnej	668 mm
Masa (z dwoma akumulatorami)	3770 ± 10 g
Maks. masa startowa	3998 g
Częstotliwość pracy*	2.4000-2.4835 GHz, 5.725-5.850 GHz
Moc nadajnika (EIRP)	2,4 GHz: <33 dBm (FCC); <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5,8 GHz: <33 dBm (FCC/SRRC); <14 dBm (CE)
Dokładność zawisu (bezwietrznie lub delikatny wiatr)	Pionowo: ±0,1 m (włączony system wizyjny); ±0,5 m (tryb N z GPS); ±0,1 m (RTK) Poziomo: ±0,3 m (włączony system wizyjny); ±1,5 m (tryb N z GPS); ±0,1 m (RTK)
Dokładność pozycjonowania RTK (RTK FIX)	1 cm+1 ppm (poziomo) 1,5 cm+1 ppm (pionowo)
Maks. prędkość kątowa	Oś Pitch: 150°/sek; Oś Yaw: 100°/sek
Maks. prędkość wznoszenia/opadania	6 m/s; 5 m/s
Maks. kąt pochylenia	35° (tryb N i włączony przedni system wizyjny; 25°)
Maks. prędkość opadania w przemyśle	7 m/s
Maks. prędkość lotu w poziomie	23 m/s
Maks. pułap roboczy nad poziomem morza (bez innego obciążenia użytkowego)	5000 m (z modelem śmigieł 1671) 7000 m (z modelem śmigieł 1676)

Maks. odporność na wiatr	15 m/s 12 m/s podczas startu i lądowania
Maks. czas zawisu**	36 min
Maks. czas lotu**	41 min
Model silników	3511
Model śmigieł	1671 / 1676 do lotów na dużej wysokości (nie wchodzą w skład zestawu)
Stopień ochrony***	IP55
GNSS	GPS+Galileo+BeiDou+GLONASS (GLONASS jest obsługiwany tylko wtedy, gdy włączony jest moduł RTK)
Temperatura pracy	-20° do 50° C
Gimbal	
Zakres wibracji kątowych	±0,01°
Zakres kontrolowany	Oś Pan: ±90°; Oś Tilt: -120° do +45°
Zakres mechaniczny	Oś Pan: ±105°; Oś Tilt: -135° do +60°; Oś Roll: ±45°
Kamera z zoomem	
Sensor	1/2" CMOS, efektywna liczba pikseli: 48M
Obiektyw	Ogniskowa: 21-75 mm (odpowiednik: 113-405 mm) Przybliżona: f/2,8-f/4,2 Ostrość: od 5 m do ∞
Kamera szerokokątna	
Sensor	1/2" CMOS, efektywna liczba pikseli: 12M
Obiektyw	DFOV: 84° Ogniskowa: 4,5 mm (odpowiednik: 24 mm) Przybliżona: f/2,8 Ostrość: od 1 m do ∞



<b>Kamera termowizyjna</b>	
Sensor	Uncooled VOx Microbolometer
Obiektyw	DFOV: 64° Ogniskowa: 9,1 mm (odpowiednik: 40 mm) Przysłona: f/1.0 Ostrość: 5 m do ∞

Dokładność pomiaru temperatury w podczerwiu\*\*\*\* ±2°C lub ±2% (większa wartość)

<b>Kamera FPV</b>	
Rozdzielczość	1920×1080
DFOV	161°
Liczba klatek na sekundę	30 fps

<b>Dalmierz laserowy</b>	
Długość fali	905 nm
Maks. moc lasera	3.5 mW
Szerokość pojedynczego impulsu	6 ns
Dokładność pomiaru	± (0,2 m + D×0,15%) D oznacza odległość do powierzchni pionowej
Zakres pomiaru	3-1 200 m (powierzchnia pionowa 0,5×12 m z 20% współczynnikiem odbicia)

### Systemy wizyjne

Zasięg wykrywania przeszkód	Do przodu: 0,6-38 m Do góry/do dołu/do tyłu/na boki: 0,5-33 m
Pole widzenia (FOV)	65° (H), 50° (V)
Środowisko pracy	Powierzchnie z wyraźnymi wzorami i odpowiednim oświetleniem (> 15 luksów)

### Systemy czujników w podczerwiu

Zasięg wykrywania przeszkód	0,1-10 m
Pole widzenia (FOV)	30°
Środowisko pracy	Duże, rozproszone i odbijające światło przeszkody (współczynnik odbicia > 10%)

### Inteligentny akumulator TB30

Pojemność	5880 mAh
Napięcie	26,1 V
Typ ogniwa	Li-ion 6S
Energia	131,6 Wh
Masa netto	ok. 685 g
Temperatura pracy	-20° do 50° C
Temperatura przechowywania	20° do 30° C
Temperatura ładowania	-20° do 40° C Gdy temperatura jest niższa niż 10° C, automatycznie włącza się funkcja samonagrzewania. Ładowanie w niskiej temperaturze może skrócić żywotność akumulatora
Skład chemiczny ogniwa	LiNiMnCoO2

### Oświetlenie pomocnicze

Efektywna odległość oświetlenia	5 m
Typ oświetlenia	60 Hz, żarzenie ciągłe

## Aparatura sterująca

<b>Ogólne</b>	
Ekran	Ekran dotykowy LCD o przekątnej 7,02 cala, rozdzielczości 1920×1200 pikseli i wysokiej jasności 1200 cd/m <sup>2</sup>

Wbudowany akumulator	Typ: Li-ion (6500 mAh @ 7,2 V) Sposób ładowania: za pomocą stacji ładowania BS30 lub ładowarki USB-C o maks. mocy znamionowej 65 W (maks. napięcie 20 V) Czas ładowania: 2 godziny Skład chemiczny: LiNiCoAlO2
----------------------	---

Zewnętrzny akumulator WB37	Pojemność: 4920 mAh Napięcie: 7,6 V Typ akumulatora: Li-ion Energia: 37,59 Wh Skład chemiczny: LiCoO2
----------------------------	---

Czas pracy*****	Wbudowany akumulator: ok. 3 godz. 18 min Wbudowany akumulator + zewnętrzny akumulator: ok. 6 godz.
-----------------	---

Stopień ochrony***	IP54
GNSS	GPS+Galileo+BeiDou
Temperatura pracy	-20° to 50° C

### System OCUSYNC 3 ENTERPRISE

Częstotliwość pracy*	2.4000-2.4835 GHz, 5.725-5.850 GHz
Maks. odległość transmisji (bez przeszkód, bez zakłóceń)	15 km (FCC), 8 km (CE/SRRC/MIC)

Maks. odległość transmisji (z zakłóceniami)	Silne zakłócenia (teren miejski, ograniczona widoczność, wiele konkurujących sygnałów): 1,5-3 km (CE/SRRC/MIC) Średnie zakłócenia (teren podmiejski, czyste pole widzenia, kilka konkurujących sygnałów): 3-6 km (CE/SRRC/MIC) Słabe zakłócenia (otwarty krajobraz, dobra widoczność, niewiele konkurujących sygnałów): 6-8 km (CE/SRRC/MIC)
---	--

Moc nadajnika (EIRP)	2,4 GHz: <33 dBm (FCC); <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5,8 GHz: <33 dBm (FCC); <14 dBm (CE); <23 dBm (SRRC)
----------------------	---

### Wi-Fi

Protokół	Wi-Fi 6
Częstotliwość pracy*	2.4000-2.4835 GHz; 5.150-5.250 GHz; 5.725-5.850 GHz

Moc nadajnika (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

Protokół	Bluetooth 5.1
Częstotliwość pracy	2.4000-2.4835 GHz
Moc nadajnika (EIRP)	<10 dBm

\* Częstotliwości 5,8 i 5,1 GHz są zabronione w niektórych krajach. W niektórych krajach częstotliwość 5,1 GHz jest dozwolona wyłącznie do użytku w pomieszczeniach zamkniętych.

\*\* Maksymalny czas lotu i czas zawisu zostały przetestowane w warunkach laboratoryjnych i posiadają wyłącznie charakter poglądowy.

\*\*\* Ten stopień ochrony nie jest stały i może się zmniejszyć po długotrwałym użytkowaniu.

\*\*\*\* Dokładność pomiaru temperatury w podczerwiu została sprawdzona w warunkach laboratoryjnych i posiada wyłącznie charakter poglądowy.

\*\*\*\*\* Maksymalny czas pracy został przetestowany w warunkach laboratoryjnych i posiada charakter wyłącznie referencyjny.

## Ochrona środowiska



Zużyty sprzęt elektroniczny oznakowany zgodnie z dyrektywą Unii Europejskiej, nie może być umieszczany łącznie z innymi odpadami komunalnymi. Podlega on selektywnej zbiórce i recyklingowi w wyznaczonych punktach. Zapewniając jego prawidłowe usuwanie, zapobiegasz potencjalnym, negatywnym konsekwencjom dla środowiska naturalnego i zdrowia ludzkiego. System zbierania zużytego sprzętu zgodny jest z lokalnie obowiązującymi przepisami ochrony środowiska dotyczącymi usuwania odpadów. Szczegółowe informacje na ten temat można uzyskać w urzędzie miejskim, zakładzie oczyszczania lub sklepie, w którym produkt został zakupiony.



Produkt spełnia wymagania dyrektyw tzw. Nowego Podejścia Unii Europejskiej (UE), dotyczących zagadnień związanych z bezpieczeństwem użytkownika, ochroną zdrowia i ochroną środowiska, określających zagrożenia, które powinny zostać wykryte i wyeliminowane.



Wsparcie DJI

Zawartość dokumentu może ulec zmianie.  
Pobierz najnowszą wersję ze strony:



<https://www.dji.com/matrice-30/downloads>

DJI i MATRICE są znakami towarowymi firmy DJI.  
Copyright © 2022 DJI Wszelkie prawa zastrzeżone.



YCBZ5500185203