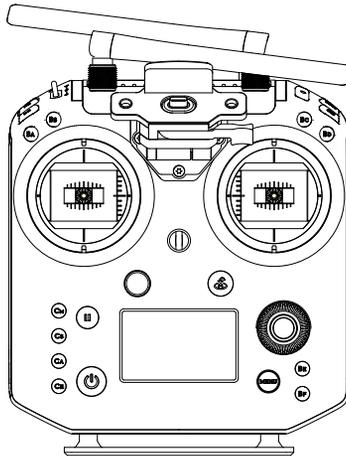


Cendence

사용자 매뉴얼

V1.2

2018.03



🔍 키워드 검색

항목을 찾으려면 "배터리" 및 "설치" 같은 키워드를 검색합니다. Adobe Acrobat Reader로 이 문서를 열었다면 Windows에서는 Ctrl+F를, Mac에서는 Command+F를 눌러 검색합니다.

👉 항목으로 이동

목차에서 전체 항목의 목록을 볼 수 있습니다. 원하는 섹션으로 이동하려면 항목을 클릭합니다.

📄 이 문서 인쇄

이 문서는 고해상도 인쇄를 지원합니다.

매뉴얼 참고 사항

범례

🚫 경고

⚠️ 중요

💡 힌트 및 팁

📖 참조

튜토리얼 영상 시청

다음 튜토리얼 영상을 시청하여 Cendence™를 올바르게 안전하게 사용하는 방법을 숙지하십시오.

<http://www.dji.com/cendence/info#video>



DJI GO 4 앱 다운로드

비행 중에는 반드시 DJI GO™ 4 앱 또는 DJI 기체와 호환되는 기타 앱을 사용하십시오.

QR 코드를 스캔하거나

["https://m.dji.net/djigo4"](https://m.dji.net/djigo4)를 방문하여 앱을 다운로드하십시오.

Android v4.4 또는 iOS v9.0 이상을 사용하는 모바일 기기를 사용하십시오.

* 안전을 위해 비행 중에 앱(DJI GO 4 및 DJI 기체와 호환되는 모든 앱 포함)에 연결 또는 로그인하지 않은 경우 비행은 30m 높이 및 50m 거리로 제한됩니다.



DJI Assistant 2 다운로드

사용하기 전에 ASSISTANT™ 2 를 다운로드하여 설치합니다.

<http://www.dji.com/cendence/info#downloads>

목차

매뉴얼 참고 사항	2
법례	2
튜토리얼 영상 시청	2
DJI GO 4 앱 다운로드	2
DJI Assistant 2 다운로드	2
제품 개요	4
소개	4
구성품 설명서	4
조종기 도표	5
조종기 준비	7
인텔리전트 배터리 장착 / 제거	7
배터리 충전	7
조종기에 모니터 장착	8
조종기 조작	9
버튼 종류	9
조종기 켜기 및 끄기	9
조종기 연결	9
기체 작동	11
짐벌 제어	13
카메라 작동	14
카메라 설정 조정	14
사용자 정의 버튼	15
듀얼 조종기 모드	15
액세서리 사용	17
패치 안테나 사용	17
조종 스틱 덮개 장착	18
부록	19
조종기 펌웨어 업데이트	19
사양	19

제품 개요

소개

Cendence™ 조종기에는 DJI의 LIGHTBRIDGE™ 기술이 적용되어 최대 7km(4.3마일)*의 전송 거리를 보장합니다. 듀얼 전송 주파수 지원으로 더 안정적이고 신뢰할 수 있는 HD 동영상 다운링크가 가능합니다. 듀얼 조종기 모드에서는 두 개의 조종기로 기체와 카메라를 별도로 동시에 제어할 수 있습니다. 듀얼 조종기 모드에서는 사용자가 최대 100m(328피트) 떨어져 있더라도 작동합니다.

조종기는 WB37 인텔리전트 배터리와 함께 작동합니다. 이 배터리는 180W 충전기를 사용하는 경우 충전 포트를 통해 약 2시간 24분 내에 충전할 수 있으며 WCH2 인텔리전트 배터리 충전 허브를 사용하는 경우에는 약 1시간 11분 내에 충전할 수 있습니다. 모니터에 전원을 공급하지 않고 듀얼 조종기 모드가 비활성화된 상태에서 조종기의 최대 작동 시간은 약 4시간입니다.*

Cendence에는 정확하고 반응이 빠른 비행 경험을 위해 DJI Pilot 앱 또는 DJI GO™ 4 앱이 내장되어 HD 실시간 카메라 뷰를 제공하는 DJI CrystalSky™ 모니터(본 사용자 가이드에서는 7.85인치 모듈을 예로 사용)를 장착할 수 있습니다.

다양한 사용자 정의 버튼을 사용하면 손으로도 다양한 비행 컨트롤러, 카메라 및 짐벌 설정값을 조정할 수 있습니다. 또한 Cendence 패치 안테나를 사용하면 높은 계인의 신호를 전송하고 수신 상태를 개선할 수 있습니다.

-
- ⚠️ • 조종기는 전자기 간섭이 없는 확 트인 넓은 지역의 약 120m(400피트) 고도에서 최대 전송 거리(FCC)에 도달할 수 있습니다.
- 지역 규정을 준수하기 위해 일부 국가 및 지역에서는 5.8GHz 주파수를 사용할 수 없습니다.
 - 최대 작동 시간은 스마트 기기 또는 모니터에 전원을 공급하지 않고 측정됩니다.
 - 이 매뉴얼에서 언급하는 기타 제품은 공식 DJI Online Store에서 별도로 구매할 수 있습니다.
-

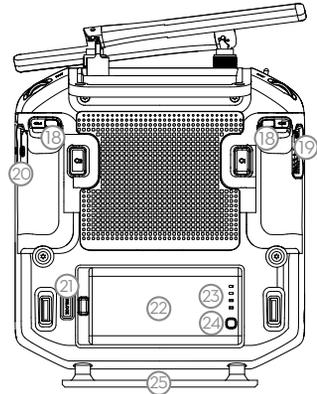
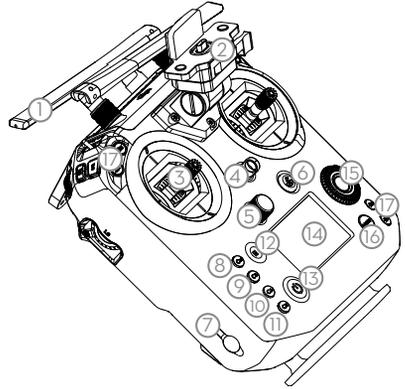
구성품 설명서

Cendence 조종기 ×1
WB37 인텔리전트 배터리* ×1
Cendence 모니터 마운팅 브라켓* ×1
Cendence 조종기 지원 도구* ×1
스크루드라이버 ×1
나사 ×2
Cendence 조종 스틱 커버 ×2
Cendence 조종 스틱 커버 마운팅 키 ×1
조종기 스트랩 ×1

* 조종기에 연결됨.

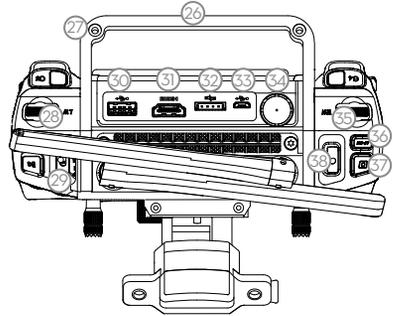
조종기 도표

1. 안테나
기체 제어 신호와 동영상 신호를 중계합니다.
2. 모니터 마운팅 브래킷
DJI CrystalSky 모니터를 장착하는 데 사용됩니다.
3. 조종 스틱
기체의 방향과 이동을 제어합니다.
4. 스트랩 후드
5. 초점 조정 다이얼
돌려서 초점 거리를 설정합니다.
6. 리턴 투 홈(RTH) 버튼
길게 누르면 리턴 투 홈(RTH)이 시작됩니다.
7. 전원 포트
충전기에 연결하여 조종기의 배터리를 충전합니다.
8. EV 설정 버튼
카메라 설정 다이얼을 누르고 돌려 EV를 설정합니다.
9. 셔터 설정 버튼
카메라 설정 다이얼을 누르고 돌려 셔터 속도를 설정합니다.
10. 조리개 설정 버튼
카메라 설정 다이얼을 누르고 돌려 조리개를 설정합니다.
11. ISO 설정 버튼
카메라 설정 다이얼을 누르고 돌려 ISO를 설정합니다.
12. 일시 정지 버튼
한 번 눌러서 TapFly, ActiveTrack 또는 기타 인텔리전트 플라이트 모드를 종료합니다.
13. 전원 버튼
조종기를 켜고 끄는 데 사용합니다.
14. 조종기 디스플레이
기체 및 카메라에 대한 정보를 표시합니다.
15. 카메라 설정 다이얼
EV, 셔터, 조리개 및 ISO 설정 버튼과 함께 사용하여 해당 값을 조정합니다.
16. 사용자 정의 버튼 설정 메뉴
눌러서 DJI GO 4 앱에서 사용자 정의 버튼 기능을 설정합니다.



17. 사용자 정의 버튼(BA-BH)
DJI GO 4 앱을 통해 사용자 정의할 수 있는 버튼입니다.
18. 사용자 정의 버튼(C1-C4)
DJI GO 4 앱을 통해 사용자 정의할 수 있는 버튼입니다.
19. 좌측 레버
DJI GO 4 앱을 통해 사용자 정의할 수 있는 버튼입니다.

- 20. 우측 레버
DJI GO 4 앱을 통해 사용자 정의할 수 있는 버튼입니다.
- 21. 배터리 분리 버튼
- 22. WB37 인텔리전트 배터리
- 23. 배터리 잔량 LED
인텔리전트 배터리의 배터리 잔량을 표시합니다.
- 24. 배터리 잔량 버튼
누르면 배터리 잔량을 표시합니다.
- 25. 조종기 지원 리그
- 26. 핸들 바
- 27. 패치 안테나 장착 구멍
Cendence 패치 안테나를 장착하는 데 사용됩니다.
- 28. 왼쪽 다이얼
짐벌의 틸트 이동을 제어합니다.
- 29. 비행 모드 전환
P 모드, S 모드 및 A 모드 사이를 전환합니다.
- 30. USB 포트
타사 모바일 기기를 사용할 경우 DJI GO 4 앱을 위해 모바일 기기에 연결합니다.
- 31. HDMI A 포트(동영상 출력용)
HDMI A 포트는 동영상 출력용입니다.
- 32. CAN 버스 포트
외부 기기를 연결하는 데 사용됩니다.
- 33. Micro USB 포트
펌웨어를 업데이트하는 데 사용됩니다.

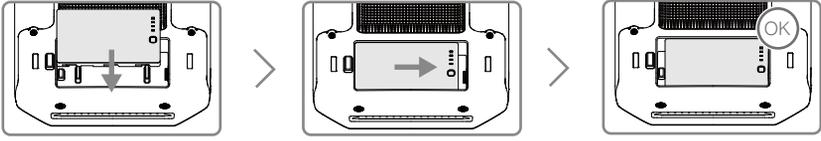


- 34. SDI 포트(동영상 출력용)
동영상을 출력하는 데 사용됩니다.
- 35. 오른쪽 다이얼
짐벌의 팬을 제어하는 데 사용됩니다.
- 36. 자동 포커스 버튼
누르면 자동으로 초점을 맞춥니다.
- 37. 녹화 버튼
누르면 동영상 녹화가 시작됩니다. 다시 누르면 녹화가 정지됩니다.
- 38. 셔터 버튼
누르면 사진이 촬영됩니다. 동영상을 녹화하는 동안에도 사진을 촬영할 수 있습니다.

조종기 준비

인텔리전트 배터리 장착/제거

배터리를 배터리 슬롯에 놓고 딸깍 소리가 날 때까지 끝까지 밀어 넣습니다.



- ⚠ • 배터리를 제거하기 전에 배터리 분리 버튼을 누르십시오.
- 배터리 잔량 버튼을 한 번 눌러 배터리 잔량을 확인합니다.

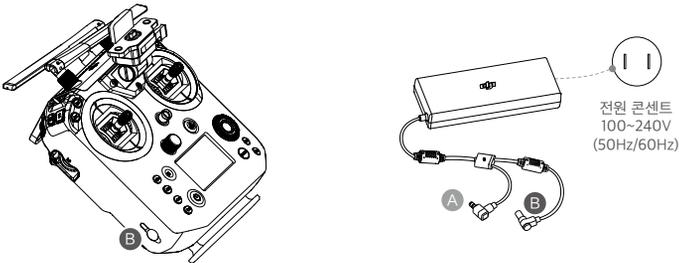
배터리 충전

조종기는 WB37 인텔리전트 배터리로 전원이 공급됩니다. 이 배터리는 충전 포트 또는 WCH2 인텔리전트 배터리 충전 허브를 통해 충전할 수 있습니다.

충전 포트 사용

아래 예에서는 INSPIRE™ 2 충전기가 사용되었습니다.

배터리를 조종기에 장착하고, 배터리 전원 포트의 커넥터 B를 연결한 후 배터리 충전기를 전원 콘센트(100~240V, 50/60Hz)에 연결합니다. 충전이 완료되면 조종기의 디스플레이에 100%가 표시됩니다.



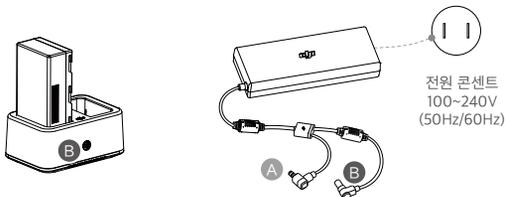
충전 시간: 2시간 24분

충전 허브 사용

Inspire 2 충전기와 WCH2 인텔리전트 배터리 충전 허브의 사용 예는 아래와 같습니다.

배터리를 충전 허브에 장착하고, 배터리 충전기의 커넥터 B를 충전 허브에 연결한 후 배터리 충전기를 전원 콘센트(100~240V, 50/60Hz)에 연결합니다. 충전 허브는 전력 수준이 높은 배터리부터 낮은 배터리 순으로 지능적으로 배터리를 충전합니다. 충전이 완료되면 버저에서 신호음을 내기 시작합니다. 배터리를 꺼내거나 버저 스위치를 꺼서 중단시킵니다.

충전하는 동안에는 충전 허브가 녹색으로 깜박이고 충전이 완료되면 녹색으로 일정하게 켜집니다.



WCH2 충전 허브를 사용하면 충전 시간은 약 1시간 11분(배터리 1개의 경우)입니다.

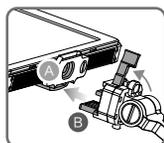
⚠ USB 전원 공급 장치 포트를 사용하여 5V/2A의 모바일 기기를 충전할 수 있습니다.

☀ 자세한 내용은 WCH2 충전 허브 사용자 가이드를 참조하십시오.

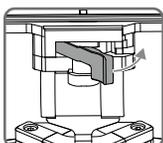
조종기에 모니터 장착

DJI CrystalSky 모니터 장착

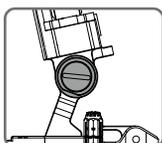
본 가이드에서는 DJI CrystalSky 7.85인치가 예로 사용됩니다.



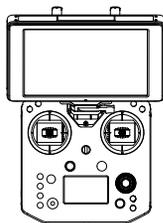
B 부분의 잠금이 해제되었는지 확인합니다. B 부분을 A 부분에 설치합니다.



마운팅 브래킷을 잠급니다.

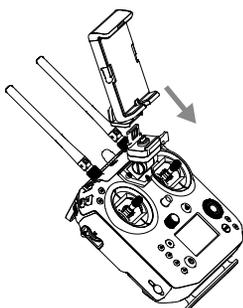


동전을 사용하여 피치 축의 조임을 조절할 수 있습니다.

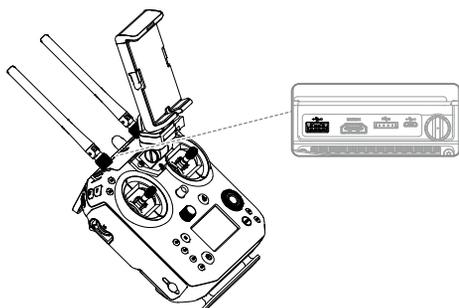


타사 모바일 기기 장착

다른 모바일 기기(예: iPhone, iPad)의 경우 Cendence 모바일 기기 홀더와 적절한 USB 케이블이 필요합니다.



마운팅 브래킷의 잠금을 풀고 모바일 기기 홀더를 장착합니다.



마운팅 브래킷을 잠급니다.

모바일 기기를 연결하고 클램프를 조여 단단히 고정합니다. USB 케이블을 사용하여 모바일 기기를 조종기에 연결합니다. 케이블 한쪽 끝을 모바일 기기에 연결하고 다른 한쪽 끝을 조종기 뒤에 있는 USB 포트에 연결합니다.

조종기 조작

버튼 종류

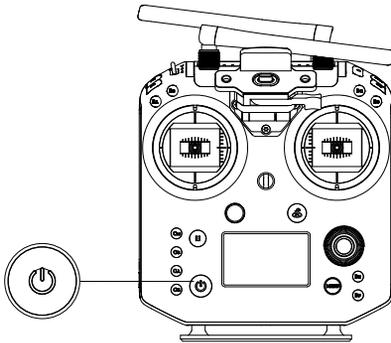
기체와 카메라를 제어하기 위해 사전 구성된 버튼을 사용할 수 있으며 DJI GO 4 앱을 통해 사용자 정의 버튼에 기능을 지정할 수도 있습니다. 버튼에는 세 가지 종류가 있습니다.

1. 기체 제어를 위해 사전 구성된 버튼(예: 일시 정지 버튼, RTH 버튼 등)
2. 카메라 제어를 위해 사전 구성된 버튼(예: 셔터 버튼, 녹화 버튼, 초점 조정 다이얼 등)
3. DJI GO 4 앱을 통해 설정할 수 있는 사용자 정의 버튼과 다이얼

조종기 켜기 및 끄기

아래 단계를 수행하여 조종기를 켜고 끕니다.

1. 전원 버튼을 한 번 눌러 현재 배터리 잔량을 확인합니다. 배터리 잔량이 부족하면 조종기를 충전합니다.
2. 그런 다음, 전원 버튼을 길게 눌러 조종기를 켭니다.
3. 사용을 완료하면 2단계를 반복하여 조종기를 끕니다.

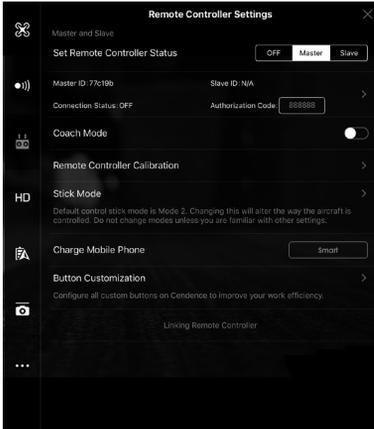


조종기 연결

조종기를 처음으로 사용하는 경우에만 연결이 필요합니다. 조종기를 연결하려면 다음 단계를 수행합니다.

1. 조종기 전원을 켜고 모바일 기기를 연결한 후 DJI GO 4를 실행합니다.
2. 기체의 전원을 켭니다.
3. Camera View로 들어가 아래 표시된 Linking Remote Controller 버튼을 누릅니다.
4. DJI GO 4 앱에 카운트다운 상자가 표시되고 조종기가 연결 준비가 되면 디스플레이에 Connecting이 표시되고 신호음이 울립니다.

- 5. 기체의 연결 버튼을 찾아 연결 버튼을 눌러 연결을 시작합니다. 조종기 디스플레이에 현재 상태 정보가 표시됩니다. 마스터 조종기에 기체 상태가 표시되고 슬레이브 조종기에 카메라 설정이 표시됩니다.



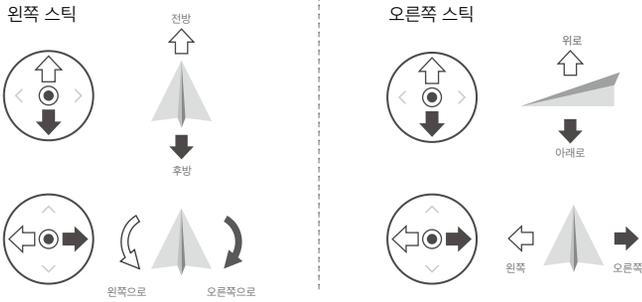
 연결 후에 No Connection이 표시되는 경우 위의 단계를 반복하여 다시 연결을 시도합니다.

기체 작동

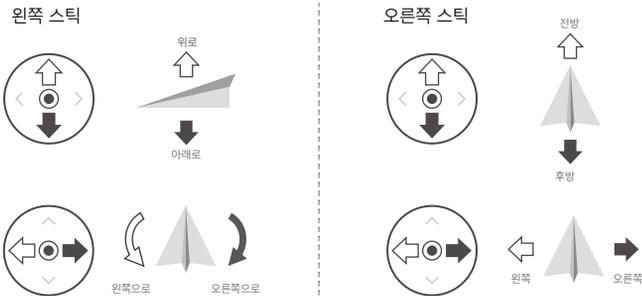
기체 제어

이 섹션에서는 조종기를 통해 기체의 방향을 제어하는 방법에 대해 설명합니다. 모드 1, 모드 2, 모드 3 또는 사용자 정의 모드로 제어 방법을 설정할 수 있습니다.

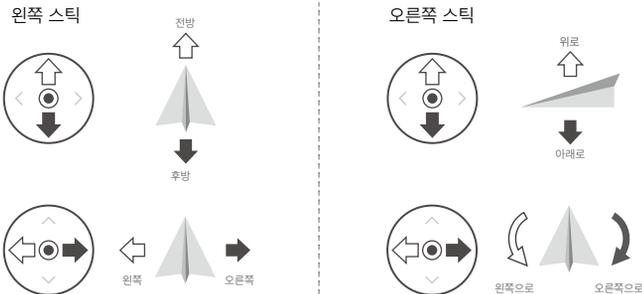
모드 1



모드 2

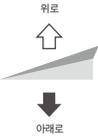


모드 3



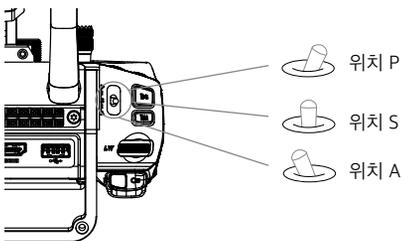
스틱 모드는 기본적으로 모드 2로 설정되어 있습니다.

- 팁** 스틱 중립/중간 지점: 조종 스틱이 가운데 위치에 있습니다.
 조종 스틱 이동: 조종 스틱을 가운데 위치에서 바깥 쪽으로 밀어 이동합니다.

조종기 (모드 2)	기체	설명
<p>왼쪽 스틱</p> 		<p>왼쪽 스틱을 위/아래로 움직이면 기체의 고도가 변경됩니다. 상승하려면 스틱을 밀어 올리고 하강하려면 밀어 내립니다. 두 스틱이 가운데에 있으면 기체가 호버링합니다. 스틱이 가운데에서 멀어질수록 기체의 고도가 더 빠르게 변화합니다. 예상하지 못한 급격한 고도 변화를 방지하려면 스틱을 항상 부드럽게 움직여야 합니다.</p>
<p>왼쪽 스틱</p> 		<p>왼쪽 스틱을 왼쪽이나 오른쪽으로 이동하여 기체의 방향타와 회전을 제어합니다. 기체를 시계 반대 방향으로 회전시키려면 스틱을 왼쪽으로 밀고 시계 방향으로 회전시키려면 오른쪽으로 밀니다. 스틱이 가운데에 있으면 기체가 현재 방향을 그대로 유지합니다. 스틱이 가운데 위치에서 멀어질수록 기체가 더 빠르게 회전합니다.</p>
<p>오른쪽 스틱</p> 		<p>오른쪽 스틱을 위/아래로 움직이면 기체의 전방/후방 피치가 변경됩니다. 전방으로 비행하려면 스틱을 밀어 올리고 후방으로 비행하려면 밀어 내립니다. 스틱이 가운데에 있으면 기체가 호버링합니다. 피치 각도와 비행 속도를 높이려면 스틱을 가운데 위치에서 더 멀리 밀어냅니다.</p>
<p>오른쪽 스틱</p> 		<p>오른쪽 스틱을 왼쪽/오른쪽으로 움직이면 기체의 좌우 피치가 변경됩니다. 좌측으로 비행하려면 왼쪽으로 밀고 우측으로 비행하려면 오른쪽으로 밀니다. 스틱이 가운데에 있으면 기체가 호버링합니다. 피치 각도와 비행 속도를 높이려면 스틱을 가운데 위치에서 더 멀리 밀어냅니다.</p>

비행 모드 전환

스위치를 전환하여 원하는 비행 모드를 선택합니다. 다음 중에서 선택합니다. P 모드, S 모드 및 A 모드



위치	그림	비행 모드
위치 P		P 모드
위치 S		S 모드
위치 A		A 모드

P 모드(위치 조정): P 모드는 GPS 신호가 강할 때 가장 잘 작동합니다. 기체는 GPS, 스테레오 비전 시스템 및 적외선 감지 시스템을 활용하여 안정화하고 장애물을 피하거나 움직이는 물체를 추적합니다. 이 모드에서는 TapFly 및 ActiveTrack과 같은 고급 기능이 활성화됩니다.

S 모드(스포츠): 기체의 조종성을 향상시키기 위해 기체의 처리 게인 값이 조정됩니다. 장애물 감지 시스템은 사용할 수 없습니다.

A 모드(자세): GPS와 비전 시스템을 둘 다 사용할 수 없는 경우 기체는 고도를 제어하기 위해 자체 기압계만을 사용합니다.

비행 모드 스위치 위치에 관계 없이 비행기 모드 스위치가 P 모드로 잠깁니다. 비행 모드를 변경하려면 DJI GO 4에서 Camera View로 이동해 Main Controller Settings에서 Multiple Flight Modes를 활성화합니다. 다중 비행 모드를 활성화한 다음 위치 모드는 P로 전환하고 스포츠 모드는 S로 전환합니다.

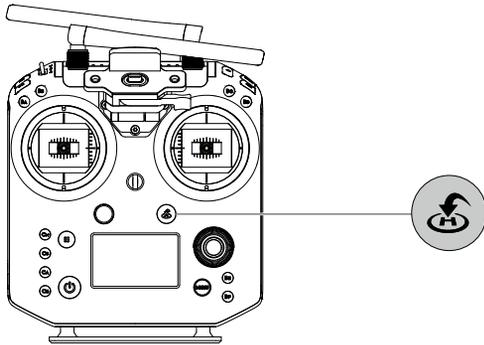
RTH 버튼

RTH 버튼을 길게 누르면 리턴 투 홈(RTH) 절차가 시작됩니다. 그러면 마지막으로 기록된 홈 포인트로 기체가 돌아옵니다. 이 버튼을 다시 누르면 RTH 절차를 취소하고 기체를 다시 수동으로 제어할 수 있습니다.

신호음에 따른 RTH 상태 확인:

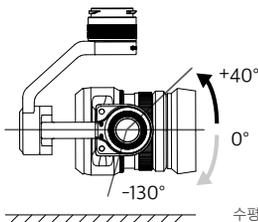
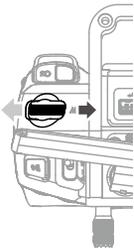
단일 신호음... 돌아오기를 요청했지만 아직 기체로부터 응답을 받지 못했습니다.

이중 신호음... RTH가 진행 중입니다.

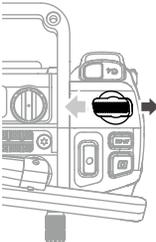
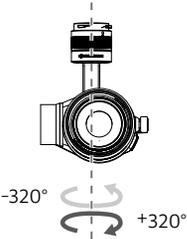


짐벌 제어

왼쪽 다이얼과 오른쪽 다이얼을 사용하여 짐벌의 틸트 이동을 조정합니다.



왼쪽 다이얼은 짐벌의 틸트 이동을 제어합니다. 다이얼을 오른쪽으로 돌리면 짐벌이 위쪽을 가리키도록 이동합니다. 다이얼을 왼쪽으로 돌리면 짐벌이 아래쪽을 가리키도록 이동합니다. 다이얼이 고정되어 있으면 카메라가 현재 위치를 유지합니다.

		<p>오른쪽 다이얼은 짐벌의 팬 이동을 제어합니다. 다이얼을 오른쪽으로 돌리면 짐벌이 시계 방향으로 이동합니다. 다이얼을 왼쪽으로 돌리면 짐벌이 시계 반대 방향으로 이동합니다. 다이얼이 고정되어 있으면 카메라가 현재 위치를 유지합니다.</p>
---	---	---

카메라 작동

조종기의 셔터 버튼과 동영상 녹화 버튼을 사용하여 동영상/사진을 촬영합니다.

1. 셔터 버튼
 - 누르면 사진이 촬영됩니다. 버스트 모드가 선택된 경우 셔터를 연속으로 누르면 여러 장의 사진이 촬영됩니다. 동영상을 녹화하는 동안에도 사진을 촬영할 수 있습니다.
2. 동영상 녹화 버튼
 - 한 번 누르면 동영상 녹화가 시작되고 다시 누르면 녹화가 중지됩니다.
3. 자동 초점 버튼
 - 한 번 누르면 자동으로 초점을 맞춥니다.

카메라 설정 조정

1. EV 설정
 - EV 설정 버튼을 누르고 동시에 카메라 설정 다이얼을 돌려 EV 값을 설정합니다.
2. 셔터 설정
 - 셔터 설정 버튼을 누르고 동시에 카메라 설정 다이얼을 돌려 셔터 속도를 설정합니다.
3. 조리개 설정
 - 조리개 설정 버튼을 누르고 동시에 카메라 설정 다이얼을 돌려 조리개를 설정합니다.
4. ISO 설정
 - ISO 설정 버튼을 누르고 동시에 카메라 설정 다이얼을 돌려 ISO 값을 설정합니다.
5. 초점 조정
 - 초점 조정 손잡이를 돌려 초점 거리를 설정합니다.



사용자 정의 버튼

DJI GO 4에서 사용자 정의 버튼 설정 메뉴로 이동합니다. 여기에서 좌측 레버, 우측 레버, C1-C4 버튼 및 BA-BH 버튼에 기능을 설정할 수 있습니다.



듀얼 조종기 모드

듀얼 조종기 모드에서는 2개 이상의 조종기를 같은 기체에 연결할 수 있습니다. 마스터 조종기 조작자는 기체의 방향을 제어하는 반면 슬레이브 조종기는 짐벌의 움직임과 카메라 조작을 제어합니다. 마스터 및 슬레이브 조종기는 Wi-Fi를 통해 서로 통신합니다.

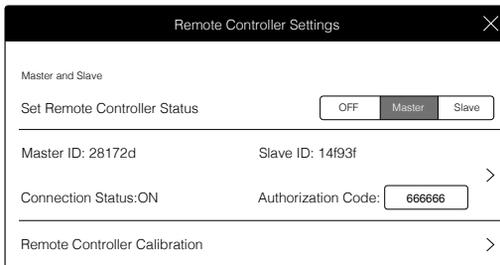
- ⚠ • 듀얼 조종기 모드에서 마스터 조종기가 주 조종기이면 짐벌의 피치와 팬 이동을 제어할 수 있습니다. 슬레이브 조종기가 주 조종기이면 짐벌의 피치, 팬 이동 및 롤을 제어할 수 있습니다.
- 러시아와 이스라엘에서는 듀얼 조종기 모드를 사용할 수 없습니다.

듀얼 조종기 모드 설정

듀얼 조종기 모드는 기본적으로 비활성화되어 있습니다. 사용자가 DJI GO 4를 통해 마스터 조종기에서 이 기능을 활성화해야 합니다. 다음 단계에 따라 기능을 설정합니다.

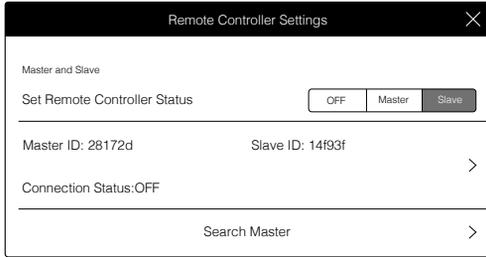
마스터 조종기:

1. 조종기를 모바일 기기에 연결하고 DJI GO 4를 실행합니다.
2. Camera View로 이동한 후 아이콘을 탭하여 조종기 설정 창으로 이동합니다.
3. Master를 선택하고 조종기를 마스터 조종기로 설정합니다.
4. 슬레이브 조종기의 연결 암호를 입력합니다.



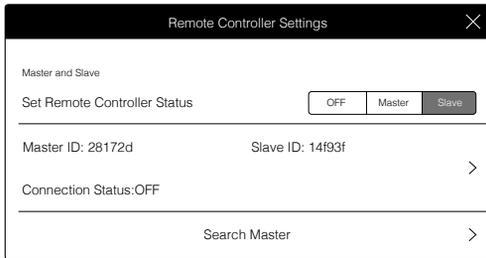
"슬레이브" 조종기:

1. 조종기를 슬레이브로 설정하려면 Slave를 선택합니다.

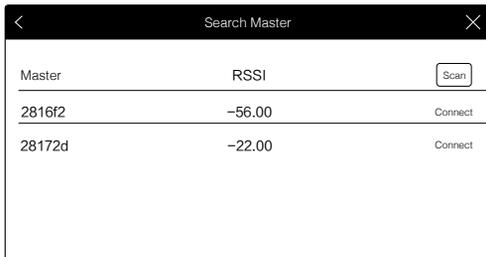


- ⚠ • 슬레이브 모드에서는 조종기를 기체에 연결하거나 기체 방향을 제어할 수 없습니다.
- 조종기를 기체에 연결하여 기체를 제어하려는 경우 DJI GO 4에서 Master를 선택합니다.

2. 주변에서 “마스터” 조종기를 검색합니다.



3. Master 목록에서 마스터 조종기를 선택하고 암호를 입력하여 연결합니다.



액세서리 사용

패치 안테나 사용

패치 안테나 장착

아래 단계에 따라 패치 안테나를 장착합니다.

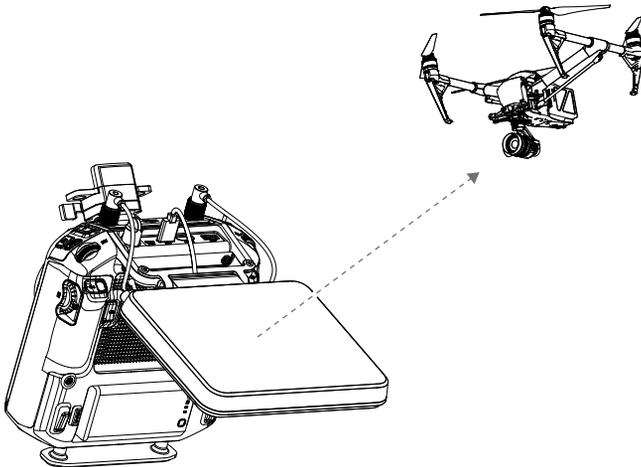
1. 원래의 안테나 나사를 돌려 안테나를 제거합니다. 손상을 방지하기 위해 안테나 본체가 아닌 나사에서만 안테나를 당깁니다.
2. 나사 두 개를 사용하여 패치 안테나를 연결하고 안테나 케이블 두 개를 연결한 후 CAN 버스 케이블을 조종기에 연결합니다.



⚠ 안테나를 제거하고 장착하기 전에 반드시 조종기 전원을 끕니다.

사용

기체와 조종기 간의 신호 전송은 아래 그림에 표시된 범위 내에서 가장 원활하게 수행됩니다.



기체가 최적 전송 범위 내에서 비행하도록 합니다. 최적 전송 성능을 얻으려면 조종자와 기체 사이의 거리와 위치를 적절히 조정해야 합니다.

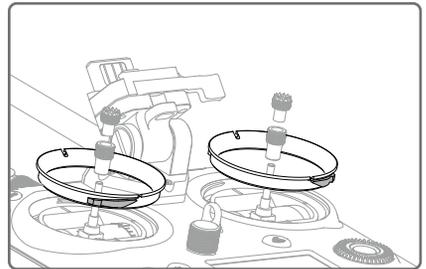
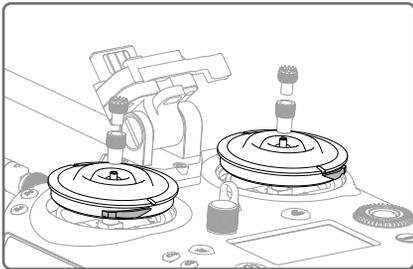
조종 스틱 덮개 장착

아래 단계에 따라 조종 스틱 덮개를 장착합니다.

1. 조종 스틱 덮개 장착 키를 사용하여 스틱 주변에서 링을 제거하고 스틱 상단에서 나사를 제거합니다.
2. 조종 스틱 덮개를 조종기에 장착하고 조종 스틱 덮개 장착 키로 고정합니다.
3. 스틱에 나사를 다시 조입니다.



⚠ 두 개의 조종 스틱 덮개는 같지 않으며 스틱 둘레에 두 개의 링도 없습니다. 왼쪽과 오른쪽 조종 스틱 커버와 링은 아래 그림을 사용하여 구별할 수 있습니다. 각 조종 스틱 덮개를 올바른 측면에 설치하십시오.



부록

조종기 펌웨어 업데이트

DJI GO 4 앱 사용

조종기 전원을 켜고 조종기를 DJI GO 4 앱에 연결합니다. 새 펌웨어 업데이트를 사용할 수 있으면 메시지가 표시됩니다. 업데이트를 시작하려면 모바일 기기를 인터넷에 연결하고 화면에 표시되는 지침을 따르십시오.



- 인터넷 사용 환경에서 DJI GO 4 앱을 실행합니다.
- 조종기의 배터리 잔량이 충분한지 확인합니다.
- 펌웨어를 업데이트하는 동안 기체를 컴퓨터에서 분리해서는 안 됩니다.

사양

조종기(Cendence)

모델	GL800A
작동 주파수	2.400~2.483GHz, 5.725~5.825GHz
최대 전송 거리 (장애물과 간섭이 없는 상태)	2.4GHz: 7km(4.3마일, FCC), 3.5km(2.2마일, CE), 4km(2.5마일, SRCC) 5.8GHz 7km(4.3마일, FCC), 2km(1.2마일, CE), 5km(3.1마일, SRCC)
EIRP	2.4GHz: 26dBm(FCC), 17dBm(CE), 20dBm(SRRC) 5.8GHz 28dBm(FCC), 14dBm(CE), 20dBm(SRRC)
전원 공급 장치	확장 인텔리전트 배터리(모델: WB37-4920mAh-7.6V)
인텔리전트 배터리	4920mAh LiPo
충전	DJI 충전기
출력 전원	20W(DJI CS550 모니터로 전원 공급), 12W(모니터로 전원 공급 없음)
동영상 출력 포트	USB, HDMI, SDI
USB 전원 공급 장치	iOS: 1A, 5.2V(최대), Android: 1.5A, 5.2V(최대)
이중 사용자 기능	마스터 및 슬레이브 연결
작동 온도	-20°~40°C(-4°~104°F)
보관 온도	3개월 미만: -20°~45°C(-4°~113°F) 3개월 이상: 22°~28°C(72°~82°F)
충전 온도	5°~40°C(41°~104°F)
지원되는 디스플레이	DJI CrystalSky 모니터 모바일 기기(예: iPhone, iPad)(Cendence 모바일 기기 홀더 필요)
충전 시간	약 2시간 24분(180W 충전기를 사용하여 충전 포트를 통해)
최대 작동 시간	약 4시간(마스터 조종기 기능만 활성화되고 모니터로 전원 공급 없음)
DJI 기체 지원	Inspire 2 및 Matrice 200 시리즈
무게	1041g
패치 안테나	
크기(접힌 상태)	167×153.5×22.8mm
크기(펼친 상태)	167×165.5×22.8mm
무게	330g
반치 빔폭	60°(2.4GHz), 30°(5.8GHz)
안테나 게인	8dBi(2.4GHz), 10dBi(5.8GHz)



DJI incorporates HDMI™ technology.
The terms HDMI and HDMI High-Definition Multimedia Interface, and the
HDMI Logo are trademarks or registered trademarks of HDMI Licensing LLC
in the United States and other countries.

이 문서의 내용은 언제든지 변경될 수 있습니다.

최신 버전은 다음 웹사이트에서 다운로드
하십시오.
<http://www.dji.com/cendence>

본 문서에 관한 문의사항이 있으시면 DocSupport@dji.com으로 연락주시기 바랍
니다. (현재 영어 및 중국어 서비스만 지원되고 있음을 알려드립니다.)

© 2018 DJI All Rights Reserved.

