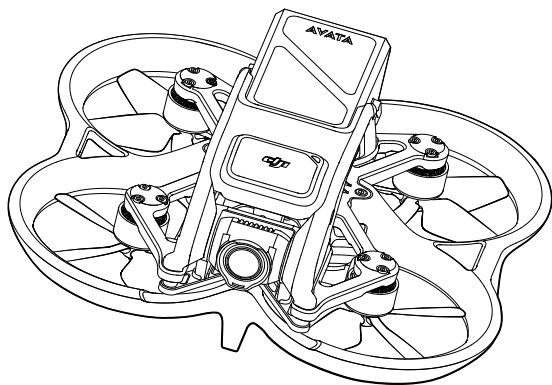


dji AVATA

사용자 매뉴얼

v1.0 2022.08



키워드 검색

항목을 찾으려면 '배터리', '설치'와 같은 키워드로 검색하십시오. Adobe Acrobat Reader로 이 문서를 보는 경우, Windows에서는 Ctrl+F를, Mac에서는 Command+F를 눌러 검색합니다.

항목으로 이동

목차에서 전체 항목의 목록을 확인합니다. 항목을 클릭하면 해당 섹션으로 이동합니다.

이 문서 인쇄

이 문서는 고해상도 인쇄를 지원합니다.

매뉴얼 참고 사항

범례

경고

중요

힌트 및 팁

참조

첫 비행 전 읽어야 할 내용

DJI AVATA™를 사용하기 전에 다음 문서를 읽으십시오.

1. 사용자 매뉴얼
2. 퀵 스타트 가이드
3. 안전 가이드

제품을 처음 사용하는 경우, 먼저 튜토리얼 동영상을 모두 시청하고 안전 가이드를 읽을 것을 권장합니다. 퀵 스타트 가이드를 검토하여 첫 비행을 준비하고, 자세한 내용은 본 사용자 매뉴얼을 참조하시기 바랍니다.

튜토리얼 동영상

DJI Avata를 안전하게 사용하는 방법을 설명하는 튜토리얼 동영상을 보려면 아래 링크로 이동하십시오.



<https://s.dji.com/guide24>

DJI Fly 앱 다운로드

위의 QR 코드를 스캔하여 DJI Fly 앱을 다운로드하십시오.

Android 버전의 DJI Fly는 Android v6.0 이상에서 호환됩니다. iOS 버전의 DJI Fly는 iOS v11.0 이상에서 호환됩니다.

* 비행 중에 앱에 연결되어 있지 않거나 앱에 로그인하지 않은 경우에는 안전을 위해 비행 고도와 거리가 각각 30m와 50m로 제한됩니다. 이 사항은 DJI Fly 및 DJI 기체와 호환되는 모든 앱에 적용됩니다.

DJI 버추얼 플라이트 앱 다운로드

오른쪽에 QR 코드를 스캔하여 DJI 버추얼 플라이트를 다운로드하십시오.

iOS 버전의 DJI 버추얼 플라이트는 iOS v11.0 이상에서 호환됩니다.



DJI Assistant 2(소비자 드론 시리즈용) 다운로드

DJI ASSISTANT™ 2(소비자 드론 시리즈용)는 <http://www.dji.com/avata/downloads>에서 다운로드할 수 있습니다.



이 제품의 작동 온도는 -10°C~40°C입니다. 더 큰 환경적 가변성을 견뎌야 하는 군용 제품의 표준 작동 온도 (-55°C~125°C)에 부합하지 않습니다. 제품을 올바르게 작동해야 하며, 해당 등급 요건에 맞는 작동 온도 범위에서 사용해야 합니다.

목차

매뉴얼 참고 사항	1
범례	1
첫 비행 전 읽어야 할 내용	1
튜토리얼 동영상	1
DJI Fly 앱 다운로드	1
DJI 버추얼 플라이트 앱 다운로드	1
DJI Assistant 2(소비자 드론 시리즈용) 다운로드	1
제품 개요	4
소개	4
기체 준비	5
고글 준비	6
원격 제어 기기 준비	9
도표	11
연동	17
활성화	18
기체	19
비행 모드	19
기체 상태 표시등	20
리턴 투 홈	21
비전 시스템 및 적외선 감지 시스템	23
비행 기록계	25
프로펠러	26
인텔리전트 플라이트 배터리	28
짐벌 및 카메라	32
고글	34
DJI 고글 2	34
DJI FPV 고글 V2	43
원격 제어 기기	48
DJI 모션 컨트롤러	48
DJI FPV 조종기 2	52

DJI Fly 앱	58
비행	59
비행 환경 요건	59
비행 제한	59
비행 전 체크리스트	61
모터 시동 / 정지	61
비행 테스트	63
유지 보수	64
기체	64
고글	74
부록	77
사양	77
펌웨어 업데이트	83
A/S 정보	83

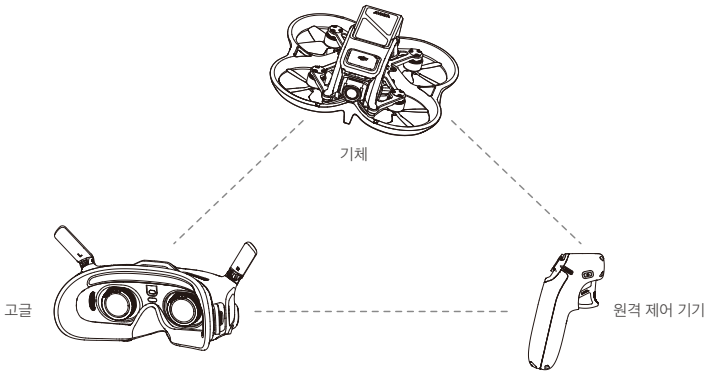
제품 개요

소개

DJI Avata는 콤팩트한 휴대용 기체 본체를 특징으로 하며 프로펠러 가드가 장착됩니다. 비전 시스템 및 적외선 감지 시스템을 갖춘 DJI Avata는 실내와 실외에서 안정적으로 호버링 및 비행을 할 수 있으며 자동으로 리턴 투 홈(RTH)을 시작할 수 있습니다. 짐벌과 1/1.7" 센서 카메라로 기체는 4K 60fps UHD 동영상과 4K 사진을 안정적으로 촬영합니다. 기체의 최대 호버링 시간은 약 18분입니다.

DJI Avata는 DJI O3+ 기술을 사용하며, 호환되는 고글 및 원격 제어 기기와 함께 사용할 경우 최대 범위 10km 및 최대 50Mbps의 비트 전송률로 동영상을 전송하여 몰입형 비행 경험을 제공합니다.

고글에는 고성능 디스플레이가 장착되어 있습니다. 기체에서 동영상 신호를 수신함으로써 사용자는 실시간 비행을 1인치 시점으로 경험할 수 있습니다. 원격 제어 기기에는 기체를 제어하고 카메라를 작동하는 데 사용할 수 있는 다양한 기능 버튼이 있습니다. DJI 고글 2 및 DJI 모션 컨트롤러는 머리나 손의 움직임을 추적하여 기체의 비행을 쉽게 제어할 수 있어 새롭고 편리한 비행 제어 경험을 제공합니다.



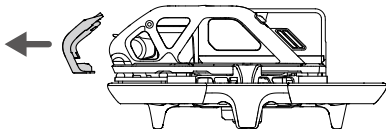
• DJI Avata 에서 지원하는 고글 및 원격 제어 기기는 부록을 참조하십시오. 이 매뉴얼은 오직 DJI 고글 2, DJI FPV 고글 V2, DJI 모션 컨트롤러, DJI FPV 조종기 2를 예로 들어 설명합니다.



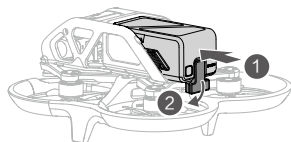
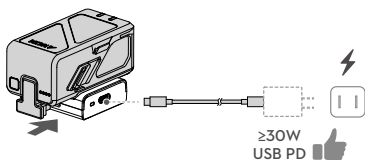
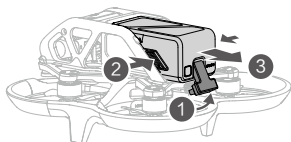
- 원격 제어 기기는 전자기 간섭이 없는 탁 트인 공간에서 비행할 때 약 120m 고도에서 최대 전송 거리(FCC)에 도달합니다. 최대 전송 거리는 기체가 송신 및 수신할 수 있는 최대 거리를 의미합니다. 이는 기체가 단일 비행에서 날 수 있는 최대 거리를 의미하지 않습니다.
- 최대 호버링 시간은 무풍이나 간섭이 없는 환경에서 테스트되었습니다.
- 고글을 사용한다고 해서 시각범위(VLOS) 요구 사항을 충족하지는 않습니다. 일부 국가 또는 지역에서는 비행에 도움을 줄 시야 관찰자가 필요합니다. 고글을 사용할 때는 현지 규정을 준수해야 합니다.

기체 준비

1. 카메라에서 짐벌 보호대를 분리합니다.



2. 인텔리전트 플라이트 배터리를 꺼내고 USB 충전기를 사용하여 배터리를 충전합니다. 인텔리전트 플라이트 배터리 하나를 완전히 충전하는 데에는 약 90분이 소요됩니다.



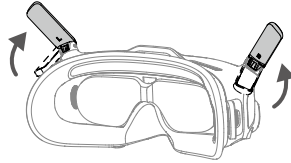
- ☀️ • DJI 30W USB-C 충전기 또는 기타 USB PD 충전기를 사용하는 것이 좋습니다.
- 기체를 사용하지 않을 때는 짐벌을 보호하기 위해 짐벌 보호대를 장착하는 것이 좋습니다. 카메라를 수평 위치로 조정할 다음 짐벌 보호대를 설치하고 고정되었는지 확인합니다.

- ⚠️ • 기체를 켜기 전에 짐벌 보호대를 제거했는지 확인하십시오. 그렇지 않으면 기체 자체 진단에 영향을 줄 수 있습니다.

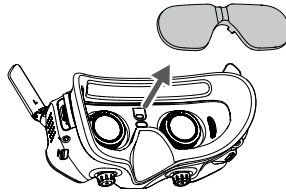
고글 준비

DJI 고글 2

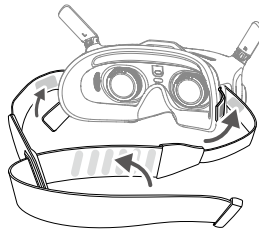
1. 안테나를 펼칩니다.



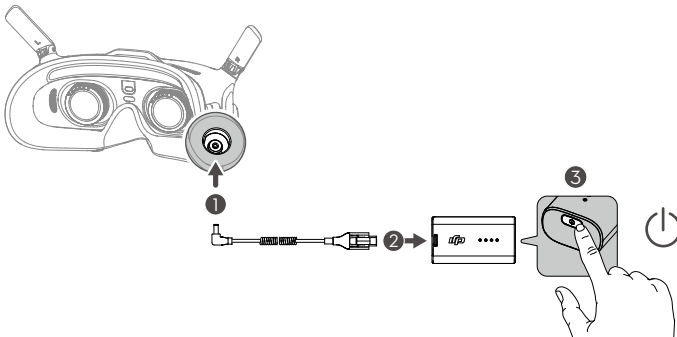
2. 스크린 보호 필름을 제거합니다.



3. 헤드밴드를 고글에 부착합니다.



4. 제공된 전원 케이블(USB-C)을 사용해 고글의 전원 포트를 고글 배터리에 연결합니다. 전원 버튼을 한 번 누른 다음 2초 동안 다시 길게 누르면 고글이 켜집니다.

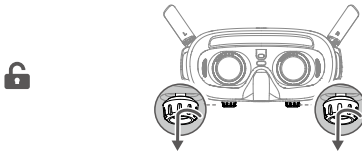


5. 고글을 착용하고 고글이 편안하게 맞을 때까지 헤드밴드를 조정합니다.

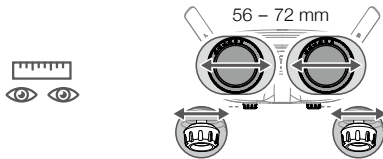


6. IPD(동공 간 거리) 슬라이더/디오퍼 조정 노브(이하 “노브”)를 사용하여 렌즈와 디오퍼 사이의 거리를 조정하여 선명한 시야를 확보하십시오.

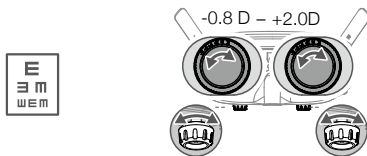
a. 두 노브를 그림과 같은 방향으로 돌려 잠금을 해제합니다. 잠금이 해제되면 노브가 튀어 나옵니다.



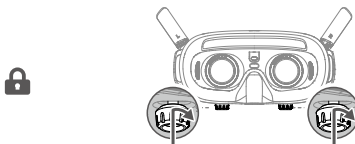
b. 노브를 좌우로 토글해서 이미지가 적절히 정렬될 때까지 렌즈 사이의 거리를 조정합니다.



c. 노브를 천천히 돌려 디오퍼를 조정합니다. 지원되는 조정 범위는 -8.0D ~ +2.0D입니다.



d. 선명한 시야를 확보한 후, 노브를 누르고 그림과 같은 방향으로 돌려 렌즈의 위치와 디오퍼를 고정합니다.





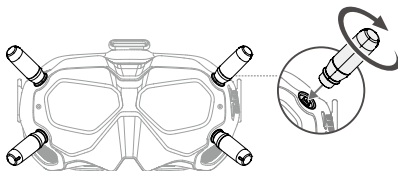
- 디오퍼는 난시 교정을 지원하지 않습니다. 난시 교정이 필요하거나 고글 디오퍼가 적합하지 않을 경우, 추가 렌즈를 구매하고 제공된 안경테를 사용해 고글에 설치할 수 있습니다. 자세한 내용은 다음 섹션 “안경테 사용”을 참조하십시오.
- 디오퍼를 처음 조정할 때는 실제 안경의 강도보다 약간 약한 정도까지 조정하는 것이 좋습니다. 눈이 적응할 수 있도록 충분한 시간을 주고 선명한 시야를 확보할 때까지 디오퍼를 다시 조정하십시오. 눈의 피로를 방지하기 위해 실제 안경 도수보다 높은 디오퍼를 사용하지 마십시오.



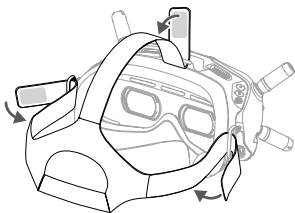
- 고글을 사용하지 않을 때는 손상을 피하기 위해 안테나를 접으십시오.
- 렌즈를 보호하고 직사광선에 의한 손상을 방지하기 위해 사용 후 스크린 보호 필름을 다시 부착하십시오.
- 제공된 DJI 고글 배터리만 사용하십시오. DJI 정품이 아닌 배터리를 사용하지 마십시오.
- 고글 배터리를 사용하여 다른 기기에 전원을 공급하지 마십시오.

DJI FPV 고글 V2

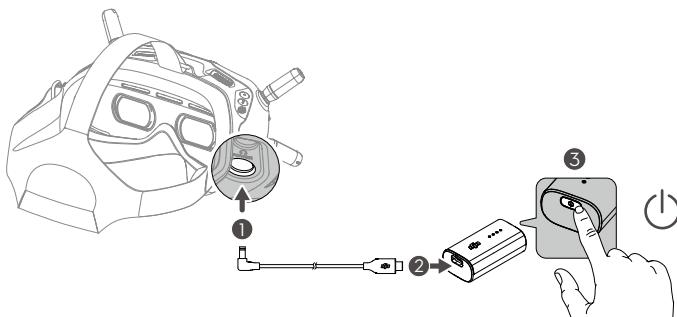
1. 고글 전면의 장착 구멍에 4개의 안테나를 설치합니다. 안테나가 단단히 설치되었는지 확인하십시오.



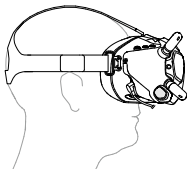
2. 고글의 상단과 측면에 있는 헤드밴드 연결부에 스트랩을 부착합니다.



3. 포함된 전원 케이블을 사용해 고글의 전원 포트를 고글 배터리에 연결합니다. 전원 버튼을 한 번 누른 다음 2초 동안 다시 길게 누르면 고글이 켜집니다.



4. 렌즈를 눈에 맞춰 나란히 조정 후 헤드밴드를 내립니다. 고글이 얼굴과 머리에 편안하게 들어 맞을 때까지 헤드밴드 크기를 조정합니다.



5. IPD 슬라이더를 돌려 이미지가 적절히 정렬될 때까지 렌즈 사이의 거리를 조정합니다.



- 고글을 안경 위에 착용할 수 있습니다.

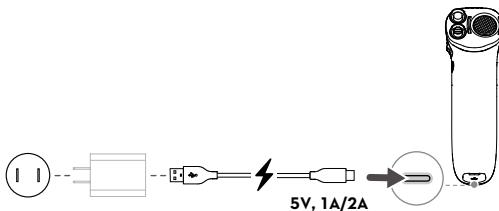


- 고글 배터리를 사용하여 다른 모바일 기기에 전원을 공급하지 마십시오.

원격 제어 기기 준비

전원 버튼을 한 번 눌러 현재 배터리 잔량을 확인합니다. 배터리 잔량이 너무 낮으면 사용 전에 충전하십시오.

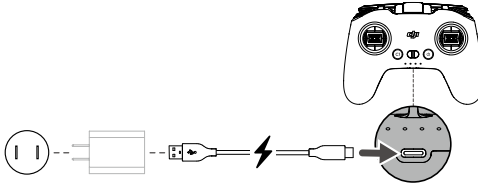
DJI 모션 컨트롤러



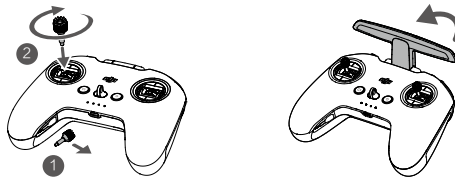
- USB PD 충진기를 지원하지 않습니다.

DJI FPV 조종기 2

1. 배터리를 충전합니다.

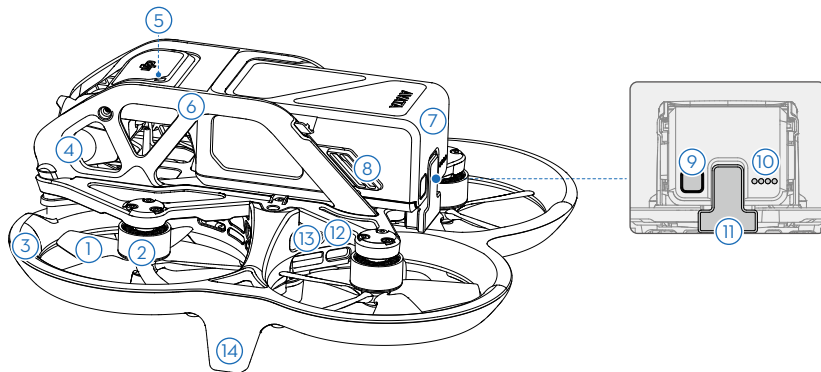


2. 보관 슬롯에서 조종 스틱을 꺼내 조종기에 장착합니다.
3. 안테나를 펼칩니다.

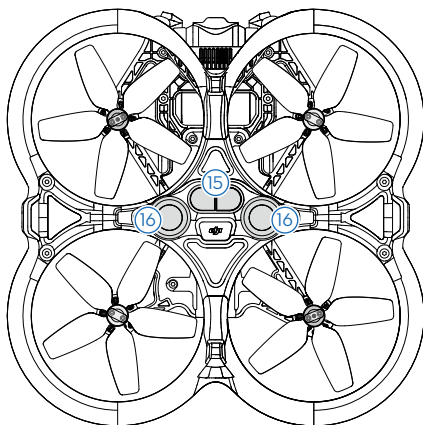


도표

기체



- | | | |
|--------------|-------------------|--------------------|
| 1. 프로펠러 | 6. 상단 프레임 | 11. 전원 포트 |
| 2. 모터 | 7. 인텔리전트 플라이트 배터리 | 12. USB-C 포트 |
| 3. 프로펠러 보호대 | 8. 배터리 버클 | 13. microSD 카드 슬롯 |
| 4. 짐벌 및 카메라 | 9. 전원 버튼 | 14. 랜딩 기어 (내장 안테나) |
| 5. 기체 상태 표시등 | 10. 배터리 잔량 LED | |



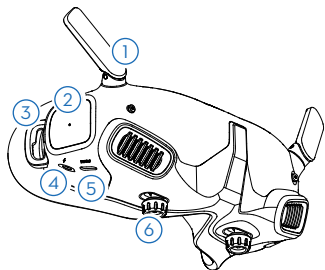
- 15. 적외선 감지 시스템
- 16. 하향 비전 시스템



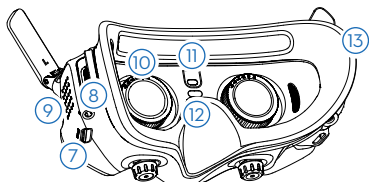
비행하기 전에 USB-C 포트와 microSD 카드 슬롯 커버가 프로펠러의 간섭을 피하기 위해 정확하고 안전하게 밀봉되었는지 확인하십시오.

고글

DJI 고글 2

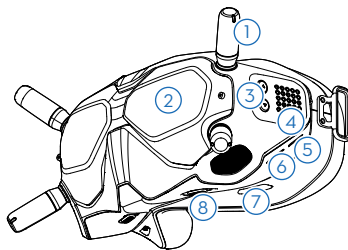


1. 안테나
2. 터치 패드
3. 헤드밴드 연결부
4. 전원 포트
5. USB-C 포트
6. IPD 슬라이더/디오프터 조정 노브

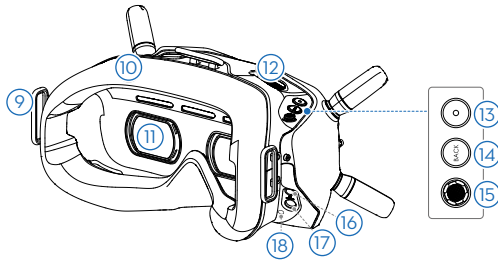


7. microSD 카드 슬롯
8. 3.5mm 오디오 포트
9. LED 도트 매트릭스 디스플레이
10. 렌즈
11. 근접 센서
사용자가 고글을 착용하고 있는지 감지하고 화면을 자동으로 켜거나 끕니다.
12. 연동 버튼
13. 폼 패딩

DJI FPV 고글 V2



- | | |
|--|--|
| <ol style="list-style-type: none"> 1. 안테나 2. 전면 커버 3. 채널 조정 버튼 4. 채널 디스플레이 | <ol style="list-style-type: none"> 5. USB-C 포트 6. microSD 카드 슬롯 7. 흡기구 8. IPD 슬라이더 |
|--|--|



9. 헤드밴드 연결부

10. 폼 패딩

11. 렌즈

12. 통풍구

13. 셔터/녹화 버튼

한 번 누르면 사진을 촬영하거나 녹화를 시작 또는 중단합니다. 길게 누르면 사진 및 동영상 모드 사이를 전환합니다.

14. 뒤로가기 버튼

버튼을 누르면 이전 메뉴로 돌아가거나 현재 모드에서 나갑니다.

15. 5D 버튼

버튼을 토글하여 메뉴를 스크롤합니다. 버튼을 눌러 확인합니다.

홈 화면에서 화면 밝기를 조정하려면 왼쪽 또는 오른쪽으로 토글합니다. 볼륨을 조정하려면 위아래로 전환합니다. 버튼을 눌러 메뉴로 들어갑니다.

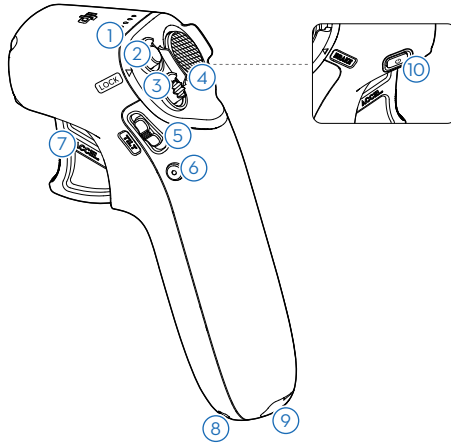
16. 오디오/AV-IN 포트

17. 전원 포트 (DC5.5×2.1)

18. 연동 버튼

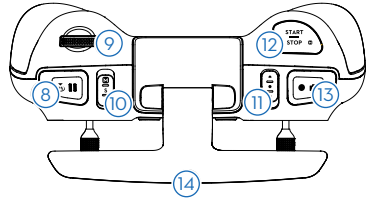
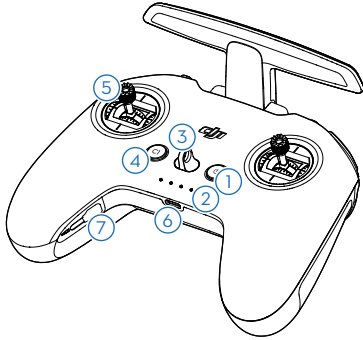
원격 제어 기기

DJI 모션 컨트롤러

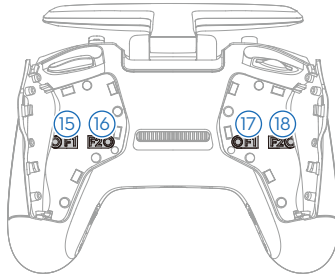


1. **배터리 잔량 LED**
모션 컨트롤러의 배터리 잔량을 나타냅니다.
2. **잠금 버튼**
두 번 누르면 기체 모터가 시작합니다.
길게 누르면 기체가 자동으로 이륙해 약 1.2m 위로 상승하고 호버링합니다.
호버링하는 동안 길게 누르면 기체가 자동으로 착륙하고 모터가 정지됩니다.
고글에 카운트다운이 나타났을 때 한 번 누르면 '배터리 부족 RTH'가 취소됩니다.
3. **모드 버튼**
한 번 누르면 일반 모드와 스포츠 모드 사이를 전환합니다.
4. **제동 버튼**
한 번 누르면 기체에 제동을 걸고 제자리에서 호버링합니다(GNSS 또는 비전 시스템을 사용할 수 있는 경우에만 가능). 다시 누르면 자세 모드 잠금이 해제됩니다.
길게 눌러서 RTH를 시작합니다. 다시 눌러서 RTH를 취소합니다.
5. **짐벌 틸트 슬라이더**
위/아래로 밀어 짐벌의 틸트를 조정합니다. 이륙 전, RTH 중 또는 착륙 중에만 이용할 수 있습니다.
6. **셔터/녹화 버튼**
한 번 누르면 사진을 촬영하거나 녹화를 시작 또는 중단합니다. 길게 누르면 사진 및 동영상 모드 사이를 전환합니다.
7. **액셀러레이터**
눌러서 기체를 고글의 원 방향으로 비행합니다. 더 세게 누르면 가속도가 증가합니다. 손을 떼면 정지하고 호버링합니다.
8. **스트랩 구멍**
9. **USB-C 포트**
모션 컨트롤러 충전 또는 펌웨어 업데이트를 위해 컴퓨터에 연결할 때 사용합니다.
10. **전원 버튼**
한 번 누르면 현재 배터리 잔량이 표시됩니다. 한 번 누른 다음 다시 길게 누르면 모션 컨트롤러가 켜지거나 꺼집니다.

DJI FPV 조종기 2



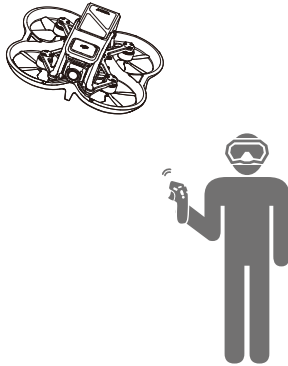
1. 전원 버튼
한 번 누르면 현재 배터리 잔량이 표시됩니다. 한 번 누른 다음 다시 길게 누르면 조종기가 켜지거나 꺼집니다.
2. 배터리 잔량 LED
조종기의 현재 배터리 잔량을 표시합니다.
3. 스트랩 연결부
4. C1 버튼 (맞춤 설정 가능)
이 버튼의 기능은 고글에서 조정할 수 있습니다. 기본적으로 한 번 눌러 ESC 경고음을 활성화 또는 비활성화합니다.
5. 조종 스틱
기체 이동 제어에 사용됩니다. 고글에서 조종 스틱 모드를 설정할 수 있습니다. 조종 스틱은 탈착식이며 보관이 쉽습니다.
6. USB-C 포트
조종기를 충전하고 컴퓨터에 연결하기 위해 사용합니다.
7. 조종 스틱 보관 슬롯
조종 스틱을 보관합니다.
8. 비행 일시 중지/RTH 버튼
한 번 누르면 기체에 제동을 걸고 제자리에서 호버링합니다(GNSS 또는 비전 시스템을 사용할 수 있는 경우에만 가능). 길게 눌러서 RTH를 시작합니다. 다시 눌러서 RTH를 취소합니다.
9. 짐벌 다이얼
카메라의 기울기를 제어합니다.
10. 비행 모드 전환 스위치
일반, 스포츠, 수동 모드 사이를 전환합니다. 수동 모드는 기본적으로 비활성화되어 있으며 고글에서 활성화해야 합니다.
11. C2 스위치 (맞춤 설정 가능)
이 스위치의 기능은 고글에서 조정할 수 있습니다. 기본적으로 스위치를 토글하여 짐벌을 중앙으로 복귀시키고 위아래로 조정합니다.
12. 시작/정지 버튼
수동 모드를 사용하는 경우 두 번 눌러 모터를 시작하거나 중지합니다.
일반 또는 스포츠 모드를 사용할 때 고글에 카운트다운이 나타날 경우 배터리 부족 RTH를 취소하려면 한 번 누르십시오.
13. 셔터/녹화 버튼
한 번 누르면 사진을 촬영하거나 녹화를 시작 또는 중단합니다. 길게 누르면 사진 및 동영상 모드 사이를 전환합니다.
14. 안테나
기체 컨트롤 무선 신호를 중계합니다.



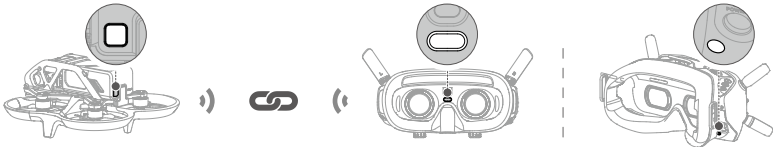
15. F1 오른쪽 스틱 저항 조정 나사(수직)
나사를 시계 방향으로 조이면 해당 스틱의 수직 저항을 높입니다. 나사를 풀면 수직 저항을 줄입니다.
16. F2 오른쪽 스틱 중앙 복귀 조정 나사 (수직)
나사를 시계 방향으로 조이면 해당 스틱의 수직 중앙 복귀를 비활성화합니다. 나사를 풀면 수직 중앙 복귀를 활성화합니다.
17. F1 왼쪽 스틱 저항 조정 나사(수직)
나사를 시계 방향으로 조이면 해당 스틱의 수직 저항을 높입니다. 나사를 풀면 수직 저항을 줄입니다.
18. F2 왼쪽 스틱 중앙 복귀 조정 나사 (수직)
나사를 시계 방향으로 조이면 해당 스틱의 수직 중앙 복귀를 비활성화합니다. 나사를 풀면 수직 중앙 복귀를 활성화합니다.

연동

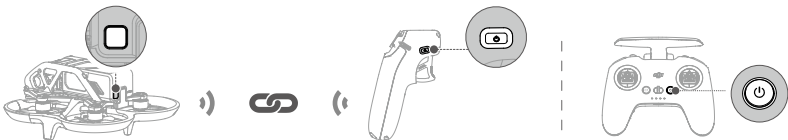
기체, 고글 및 원격 제어 기기를 연동하려면 아래 단계를 따르십시오. 연동하기 전에 기체와 함께 사용되는 DJI 기기가 DJI Assistant 2(소비자 드론 시리즈)를 통해 활성화되고 최신 펌웨어로 업데이트되었는지 확인하십시오.



1. 기체, 고글 및 원격 제어 기기의 전원을 켭니다. 기기의 전원을 켜거나 끄려면 전원 버튼을 한번 누르고 다시 길게 누릅니다.
2. 고글의 연동 버튼을 누릅니다. 고글이 계속 신호음을 내기 시작합니다.
3. 배터리 잔량 LED가 순차적으로 깜박이기 시작할 때까지 기체의 전원 버튼을 길게 누릅니다.



4. 연동이 완료되면, 기체의 배터리 잔량 LED가 계속 켜진 상태로 배터리를 표시하고, 고글의 경고음이 멈추고 이미지 전송이 정상적으로 표시될 수 있습니다.
5. 배터리 잔량 LED가 순차적으로 깜박이기 시작할 때까지 기체의 전원 버튼을 길게 누릅니다.
6. 원격 제어 기기가 계속해서 신호음을 내기 시작하고 배터리 잔량 LED가 순차적으로 깜박일 때까지 원격 제어 기기의 전원 버튼을 길게 누릅니다.

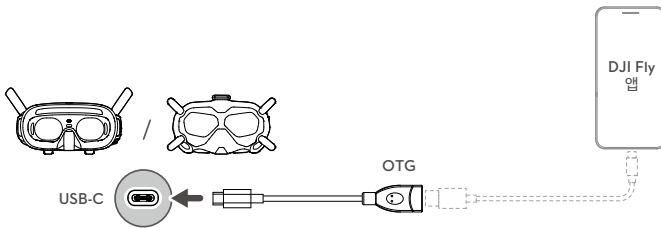


7. 성공적으로 연동되면 원격 제어 기기가 경고음을 멈추고 두 배터리 잔량 LED가 계속 켜지며 배터리 잔량을 표시합니다.

- 연동 중에는 고글과 원격 제어 기기가 기체에서 0.5m 이내에 있어야 합니다.
 - 기체 또는 에어 유닛 사이를 전환하려면 연동하기 전에 고글 메뉴로 이동하여 선택합니다. DJI 고글 2의 경우 상태 페이지로 이동하여 기체 또는 에어 유닛을 선택합니다. DJI FPV 고글 V2의 경우, 설정으로 전환하여 정보 페이지로 이동합니다.
- ⚠ • 비행 중 1개의 원격 제어 기기뿐만 아니라 기체를 제어할 수 있습니다. 기체가 여러 원격 제어 기기와 연동된 경우, 비행 전에 다른 원격 제어 기기를 끄십시오.

활성화

DJI Avata는 처음 사용 전 활성화가 필요합니다. 기체, 고글 및 원격 제어 기기의 전원을 켜 후 모든 기기가 연결되어 있는지 확인하십시오. 고글의 USB-C 포트를 모바일 기기에 연결하고, DJI Fly를 실행한 다음 알림 메시지에 따라 활성화합니다. 활성화하려면 인터넷에 연결해야 합니다.



기체

DJI Avata에는 비행 컨트롤러, 짐벌 및 카메라, 비디오 다운링크 시스템, 비전 시스템, 추진 시스템 및 인텔리전트 플라이트 배터리가 포함되어 있습니다.

비행 모드

DJI Avata에는 세 가지 비행 모드가 있으며, 원격 제어 기기의 비행 모드 스위치 또는 버튼을 통해 전환할 수 있습니다.

일반 모드: 기체는 GNSS, 하향 비전 시스템 및 적외선 감지 시스템을 활용하여 자체 위치를 결정하고 안정화합니다. GNSS 신호가 강할 경우, 기체는 자체 위치를 결정하고 안정화하기 위해 GNSS를 이용합니다. 조명 및 기타 환경 조건이 충분할 경우, 기체는 비전 시스템을 이용합니다. 하향 비전 시스템이 활성화되고 조명 상태가 충분하면 최대 비행 고도 각도는 25°가 되고 최대 비행 속도는 8m/s가 됩니다.

스포츠 모드: 기체는 GNSS 및 하향 비전 시스템을 사용하여 자동으로 기체를 안정화합니다. 스포츠 모드에서 기체 반응은 민첩성과 속도에 최적화되어 조종 스틱 이동에 더 민감하게 반응합니다. 최대 비행 속도는 14m/s입니다.

수동 모드: 최고의 기동성을 갖춘 클래식한 FPV 기체 제어 모드로 레이싱 및 자유 비행에 사용할 수 있습니다. 수동 모드에서는 자동 안정화와 같은 모든 비행 지원 기능이 비활성화되며, 숙련된 제어 기술이 필요합니다.

일반 또는 스포츠 모드에서 하향 비전 시스템을 사용할 수 없거나 비활성화되고 GNSS 신호가 약하거나 콤팩스 간섭이 발생하면, 기체가 자동으로 위치를 지정하거나 정지할 수 없으므로 잠재적인 비행 위험이 증가합니다. 이 때 기체가 주변의 영향을 더 쉽게 받을 수 있습니다. 바람 등의 환경적 요소는 수평 이동을 야기하여 위험할 수 있으며 특히 협소한 공간에서 비행할 경우 더욱 그렇습니다.



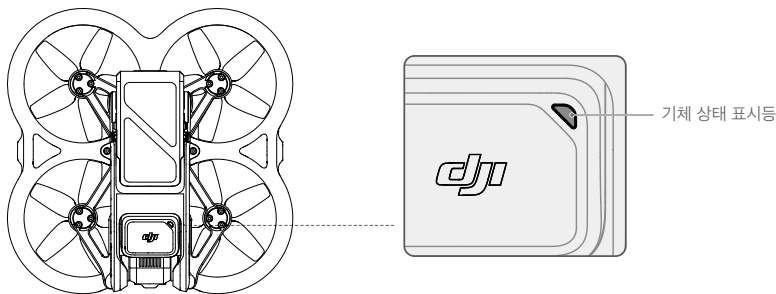
- 수동 모드는 DJI FPV 조종기 2를 사용하여 기체를 작동할 때만 지원되며 이 모드에서 스로틀 스틱을 조정할 수 있습니다. DJI 모션 컨트롤러는 수동 모드를 지원하지 않습니다.



- 수동 모드를 사용하는 경우, 조종기 스틱을 움직여 기체의 스로틀과 자세를 직접 제어할 수 있습니다. 기체에는 자동 안정화와 같은 비행 지원 기능이 없으며 어떤 자세에도 도달할 수 있습니다. 숙련된 조종사만 수동 모드를 사용해야 합니다. 이 모드에서 올바르게 작동하지 않으면 안전 위험이 있으며 기체 충돌로 이어질 수도 있습니다.
- 수동 모드는 기본적으로 비활성화되어 있습니다. 수동 모드로 전환하기 전에 고글에서 스위치가 수동 모드로 설정되어 있는지 확인하십시오. 고글에서 스위치가 수동 모드로 설정되지 않은 경우 기체는 일반 또는 스포츠 모드로 유지됩니다. 설정 > 컨트롤 > 조종기 > 버튼 맞춤 설정으로 이동하여 맞춤 모드를 수동 모드로 설정합니다.
- 수동 모드를 사용하기 전에 스로틀 스틱 후면의 나사를 조정하여 스틱이 중앙 복귀하지 않도록 하고 이 모드에서 DJI 버추얼 플라이트를 사용하여 비행을 연습하는 것이 좋습니다.
- 처음으로 수동 모드를 사용하는 경우 기체의 최대 자세가 제한됩니다. 수동 모드 비행에 익숙해지면 고글에서 자세 제한을 비활성화할 수 있습니다. 설정 > 컨트롤 > 조종기 > 개인 및 Expo > M 모드 자세 제한으로 이동합니다.
- 수동 모드에서 기체를 고속으로 회전하면 자세가 불안정해질 수 있습니다. 안정적인 비행을 위해 기체를 측면으로 이동하지 마십시오.
- 배터리가 부족한 상태에서 수동 모드를 사용하는 경우, 기체 출력이 제한되므로 비행 시 주의가 필요합니다.
- 스포츠 모드에서는 기체의 최대 속도와 제동거리가 큰 폭으로 증가합니다. 무풍 환경에서 최소 30m의 제동거리가 필요합니다.
- 스포츠 모드에서는 기체의 반응성이 크게 높아져 조종기에서 조종 스틱을 조금만 움직여도 기체가 상당히 먼 거리를 이동합니다. 비행 중 적절한 이동 공간을 유지하십시오.

기체 상태 표시등

DJI Avata의 상단에는 기체 상태 표시등이 있습니다.





기체 상태 표시등은 기체의 비행 제어 시스템의 상태를 보여줍니다. 기체 상태 표시등에 대한 자세한 내용은 아래 표를 참조하십시오.

기체 상태 표시등 설명

정상 상태		
	빨간색, 노란색, 녹색이 교대로 깜박임	전원을 켜고 자체 진단 테스트 수행
	녹색으로 천천히 깜박임	포지셔닝을 위해 GNSS 또는 비전 시스템이 활성화됨
	노란색으로 느리게 깜박임	GNSS 및 비전 시스템이 비활성화됨
경고 상태		
	노란색으로 빠르게 깜박임	원격 제어 기기 신호 끊김
	빨간색으로 느리게 깜박임	배터리 부족
	빨간색으로 빠르게 깜박임	심각한 배터리 부족
	빨간색으로 깜박임	IMU 오류
	빨간색 유지	심각한 오류
	빨간색과 노란색이 교대로 깜박임	컴퍼스 캘리브레이션 필요

리턴 투 홈

리턴 투 홈(RTH) 기능을 사용하면 GNSS 신호가 강할 때 마지막으로 기록된 홈포인트로 기체를 귀환하고 착륙시킵니다. RTH의 3가지 유형: 스마트 RTH, 배터리 부족 RTH, 페일세이프 RTH. 기체에 홈포인트가 성공적으로 기록되어 있고 GNSS 신호가 강한 경우, 스마트 RTH가 시작되거나, 기체의 배터리 잔량이 낮거나, 원격 제어 기기와 기체 사이의 신호가 소실되면 RTH가 시작됩니다. 또한 동영상 전송 신호를 놓치는 경우와 같은 비정상적인 상황에서도 RTH가 시작됩니다.

	GNSS	설명
홈포인트		기본 홈포인트는 기체가 강하거나 조금 강한 GNSS 신호(흰색으로 아이콘 표시)가 수신된 첫 번째 위치입니다. 홈포인트가 기록되었는지 확인하기 위해 기체 상태 표시등이 녹색으로 빠르게 깜박이고 고글에 메시지가 표시됩니다.

스마트 RTH

GNSS 신호가 충분히 강하면 스마트 RTH를 사용하여 기체를 홈포인트로 귀환시킬 수 있습니다. 스마트 RTH는 원격 제어 기기로 시작 또는 취소할 수 있습니다. RTH를 종료한 후, 사용자가 기체 제어를 다시 획득합니다.

배터리 부족 RTH

인텔리전트 플라이트 배터리 잔량이 너무 적거나 홈으로 복귀하기에 충분하지 않은 경우, 최대한 빨리 기체를 착륙시켜야 합니다.

불충분한 전력으로 인한 불필요한 위험을 피하기 위해, DJI Avata는 현재 위치에 기반하여 배터리 잔량이 홈포인트로 복귀하기 충분할지를 지능적으로 결정합니다. 배터리 부족 RTH는 인텔리전트 플라이트 배터리의 잔량이 안전한 기체 복귀에 영향을 줄 수 있는 수준까지 떨어질 때 실행됩니다.

RTH는 원격 제어 기기로 취소할 수 있습니다. 배터리 부족 경고 후 RTH를 취소하면, 인텔리전트 플라이트 배터리에 기체를 안전하게 착륙할 수 있는 충분한 전력이 없어서 기체가 충돌하거나 분실될 수 있습니다.

현재 배터리 잔량이 현재 고도에서 기체가 하강할 수 있는 정도만 남은 경우 기체가 자동으로 착륙합니다. 원격 제어 기기를 사용하여 착륙 과정에서 기체의 방향을 바꿀 수는 있습니다. 착륙 중 모션 컨트롤러를 사용할 때 액셀러레이터를 누르면 기체가 하강을 멈추고 현재 고도에서 비행하여 수평 위치를 조정할 수 있습니다. 액셀러레이터를 댄 후 기체가 계속 하강합니다.

페일세이프 RTH

홈포인트가 올바르게 기록되고 콤파스가 정상적으로 작동하는 상태에서 조종기 신호가 3.5초 이상 감지되지 않으면 페일세이프 RTH가 자동으로 활성화됩니다.

기체는 원래 비행경로에서 50m 뒤로 비행한 다음 직선 RTH에 들어갑니다. 페일세이프 RTH에서 조종기 신호가 복구되는 경우에는 기체가 직선 RTH 모드로 들어갑니다.

무선 신호가 끊겼을 때 고글에서 기체의 응답이 바뀔 수 있습니다. 설정에서 착륙 또는 호버링이 선택되어 있는 경우 기체는 페일세이프 RTH를 수행하지 않습니다.

기타 RTH 시나리오

원격 제어 기기가 기체의 움직임을 제어할 수 있는 동안에 비행 중 동영상 다운로드 신호가 끊기면 고글에 알림 메시지가 나타나고, RTH가 개시됩니다.

RTH (직선)

1. 홈포인트가 자동으로 기록됩니다.
2. RTH가 트리거됩니다.
3. RTH가 시작될 때 기체가 홈포인트에서 5m 미만인 경우에는 즉시 착륙합니다.
RTH가 시작될 때 기체가 홈포인트로부터 5m 이상, 50m 미만의 거리에 위치하는 경우에는 3m/s의 최대 수평 속도로 현재 고도에서 홈으로 복귀합니다.
RTH가 시작될 때 기체가 홈포인트로부터 50m 이상의 거리에 위치하는 경우에는 RTH 고도로 상승하여 12m/s의 수평 속도로 홈에 복귀합니다. 만약 RTH 고도가 현재 고도보다 낮은 경우에는 기체가 현재 고도에서 홈포인트로 비행합니다.
4. 홈포인트에 도달하면 기체가 착륙한 다음 모터가 정지합니다.



- RTH 중, 기체는 양쪽 측면 및 위쪽의 장애물을 감지하거나 회피할 수 없습니다.
- GNSS 신호가 약하거나 없는 경우에는 기체가 홈포인트로 돌아올 수 없습니다. 페일세이프 RTH가 트리거된 후 GNSS 신호가 약하거나 사용할 수 없는 경우, 기체가 잠시 동안 호버링한 다음 착륙을 시작합니다.
- 매 비행 전에 고글에서 설정에 들어간 다음 안전성에 들어가 적절한 RTH 고도를 설정하는 것이 중요합니다.
- RTH 동안, 기체가 전방으로 비행하고 있으며 조종기 신호가 정상인 경우, DJI FPV 조종기 2를 사용하여 기체의 속도를 제어할 수 있지만 비행 방향을 제어하거나 좌측이나 우측으로 비행할 수 없습니다. 하강할 때 기체의 방향과 수평 위치를 제어할 수 있습니다. 기체가 상승하거나 전방으로 비행하는 경우, 조종 스틱을 완전히 반대 방향으로 밀어 RTH를 종료합니다.
- RTH 중 GEO 구역으로 비행할 경우, 기체가 호버링합니다.
- 풍속이 너무 높으면 기체가 홈포인트로 돌아올 수 없습니다. 주의해서 비행하십시오.

착륙 보호

스마트 RTH 중에 착륙 보호 기능이 활성화됩니다. 기체가 착륙을 시작하면 착륙 보호 기능이 활성화됩니다.

1. 착륙 보호 기능이 적합한 지면이라고 결정하면 기체가 부드럽게 착륙합니다.
2. 지면이 착륙하기에 적합하지 않다고 판단하면 기체는 착륙 시도를 중단하고 호버링하며 파일럿의 확인을 기다립니다.
3. 착륙 보호 기능이 작동하지 않는 경우, 기체가 0.25m 아래로 하강하면 고글은 착륙 여부를 묻는 알림 메시지를 표시합니다. 모션 컨트롤러의 잠금 버튼을 길게 누르거나 조종기의 스로틀 스틱을 아래로 당기면 착륙합니다.

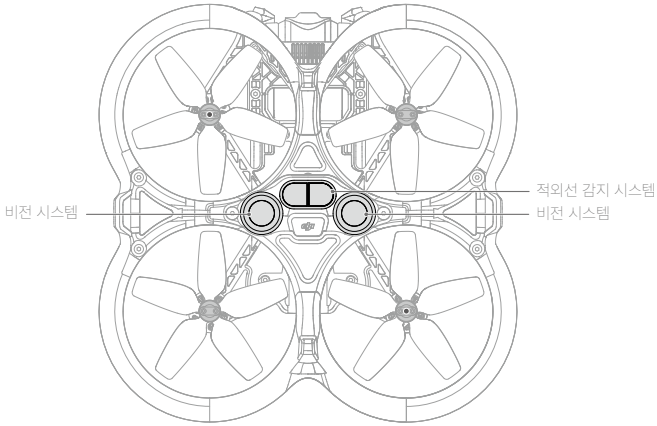


- 강풍이 불 때 비행하는 경우, 기체는 착륙하기 전에 풍향과 일치하도록 방향을 자동으로 조정하여 착륙에 필요한 전력을 절약합니다.
- 착륙 보호는 특정 시나리오에서만 작동하며 사용자의 제어 및 판단을 대체할 수 없습니다. 착륙 시 착륙 지점의 주변 환경에 주의하고 나무, 나뭇가지, 덩굴 등 착륙에 적합하지 않은 장애물을 피하십시오.

비전 시스템 및 적외선 감지 시스템

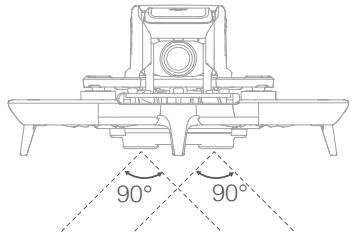
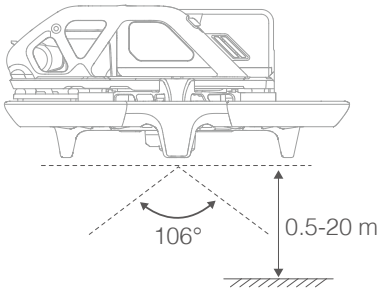
DJI Avata 기체에는 적외선 감지 시스템 및 하향 비전 시스템이 모두 장착되어 있습니다.

하향 비전 시스템은 두 대의 카메라로 구성됩니다. 적외선 감지 시스템은 두 개의 3D 적외선 모듈로 구성됩니다. 하향 비전 시스템 및 적외선 감지 시스템은 기체가 현재 위치를 유지하고, 제자리에서 더욱 정밀하게 호버링하며, 실내 또는 GNSS를 사용할 수 없는 기타 환경에서도 비행할 수 있도록 지원합니다.



감지 범위

하향 비전 시스템은 기체가 0.5~10m의 고도에 있을 때 가장 잘 작동하며, 작동 범위는 0.5~20m입니다. 전면 및 후면의 FOV는 오른쪽과 왼쪽으로 106° 및 90°입니다.



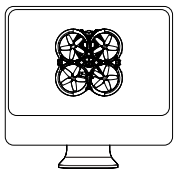
비전 시스템 카메라 캘리브레이션

자동 캘리브레이션

기체에 설치된 하향 비전 시스템 카메라는 배송 전에 캘리브레이션된 것입니다. 비전 시스템 카메라에 이상이 감지될 경우, 기체는 자동으로 캘리브레이션을 실행하고 고글에 알림 메시지가 표시됩니다. 문제를 해결하기 위해 추가 조치가 필요하지 않습니다.

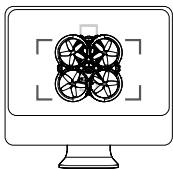
고급 캘리브레이션

자동 캘리브레이션 후에도 이상이 지속될 경우, 고글에 고급 캘리브레이션이 필요하다는 메시지가 표시됩니다. 고급 캘리브레이션은 DJI Assistant 2(소비자 드론 시리즈)로 수행해야 합니다. 아래 단계를 따라 비전 시스템 카메라를 캘리브레이션합니다.



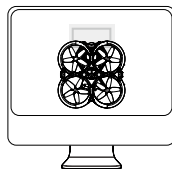
1

기체를 스크린 방향으로 돌리기.



2

스크린의 박스에 맞춰 정렬하기.

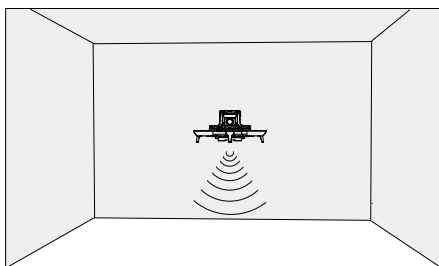


3

기체 팬 및 틸트 축 회전하기.

비전 시스템 사용

하향 비전 시스템의 포지셔닝 기능은 GNSS 신호를 사용할 수 없거나 약한 경우에 적용할 수 있습니다. 일반 또는 스포츠 모드에서 자동으로 활성화됩니다.





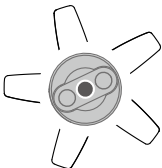
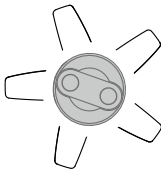
- 비행 환경에 주의를 기울이세요. 하향 비전 시스템 및 적외선 감지 시스템은 특정 상황에서만 작동하며 사람의 제어 및 판단을 대체할 수 없습니다. 비행 중에는 주변 환경과 고일의 경고에 주의를 기울여주세요. 항상 기체 제어에 대한 책임을 유지하세요.
- 분명한 질감을 가진 확 트인 평평한 환경에서 비전 시스템을 사용할 때 기체의 최대 호버링 고도는 20m입니다. 비전 시스템의 최적 포지셔닝 고도 범위는 0.5~10m입니다. 이 범위를 넘어서 비행하면 비전 포지셔닝 성능이 저하될 수 있습니다. 주의해서 비행하십시오.
- 하향 비전 시스템은 기체가 물 위로 비행하는 경우 제대로 작동하지 않을 수 있습니다. 따라서 기체가 착륙할 때 아래에 있는 물을 능동적으로 피하지 못할 수도 있습니다. 항상 비행 제어를 유지하면서 주변 환경에 기반하여 합리적 판단을 내리고, 하향 비전 시스템에만 과도하게 의존하지 않는 것이 좋습니다.
- 하향 비전 시스템 및 적외선 감지 시스템은 기체가 너무 빠르게 비행하는 경우 제대로 작동하지 않을 수 있음에 유의하십시오.
- 비전 시스템은 명확한 패턴 변화가 없거나 조명이 너무 낮거나 너무 강한 표면 위에서는 제대로 작동할 수 없습니다. 비전 시스템은 다음 상황에서 제대로 작동할 수 없습니다.
 - a) 단색 표면(예: 완전한 검은색, 흰색, 녹색) 위로 비행하는 경우.
 - b) 반사가 잘 되는 표면 위로 비행하는 경우.
 - c) 물 또는 투명한 표면 위로 비행하는 경우.
 - d) 움직이는 표면 또는 물체 위로 비행하는 경우.
 - e) 조명이 자주 그리고 심하게 변하는 영역에서 비행하는 경우.
 - f) 극도로 어둡거나(<10 럭스) 밝은(>40,000 럭스) 표면 위로 비행하는 경우.
 - g) 적외선을 강하게 반사하거나 흡수하는 표면(예: 거울) 위로 비행하는 경우.
 - h) 명확한 패턴 또는 질감이 없는 표면 위로 비행하는 경우(예: 진뿔대).
 - i) 동일한 반복 패턴 또는 질감이 있는 표면(예: 동일한 디자인의 타일) 위로 비행하는 경우.
 - j) 표면적이 작은 물체(예: 나뭇가지) 위로 비행하는 경우.
- 센서는 항상 깨끗하게 유지하십시오. 센서를 개조하지 마십시오. 먼지와 습기가 많은 환경에서 기체를 사용하지 마십시오. 적외선 감지 시스템을 가리지 마십시오.
- 기체가 충돌에 연루된 경우 비전 시스템을 캘리브레이션해야 할 수 있습니다. 앱에서 그렇게 하도록 알림이 표시되면 비전 시스템을 캘리브레이션 하십시오.
- 우천, 안개 또는 가시 거리가 100m 이내인 경우에는 비행하지 마십시오.
- 이륙 전에는 항상 다음 사항을 확인하십시오.
 - a) 하향 비전 시스템 및 적외선 감지 시스템의 유리 위에 스티커나 기타 장애물이 없는지 확인하십시오.
 - b) 하향 비전 시스템 및 적외선 감지 시스템의 유리 위에 오물, 먼지 또는 물이 묻은 경우 부드러운 천을 사용하십시오. 알코올이 함유된 클렌저는 사용하지 마십시오.
 - c) 하향 비전 시스템이나 적외선 감지 시스템의 유리가 손상된 경우 DJI 고객센터로 문의하십시오.

비행 기록계

비행 원격 측정, 기체 상태 정보 및 기타 매개변수를 포함하는 비행 데이터는 기체의 내부 데이터 기록 장치에 자동으로 저장됩니다. 저장된 데이터는 DJI Assistant 2(소비자 드론 시리즈용)를 사용하여 액세스할 수 있습니다.

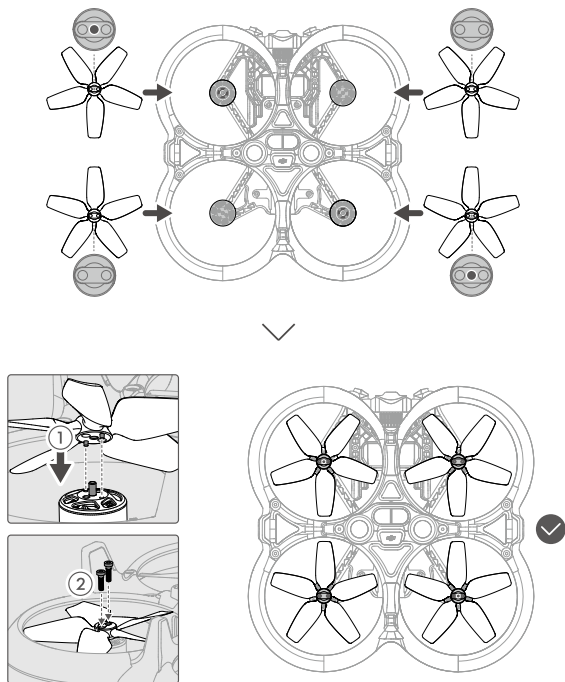
프로펠러

두 유형의 DJI Avata 프로펠러가 있으며 서로 다른 방향으로 회전하도록 설계되었습니다. 지침에 따라 프로펠러와 모터의 짝을 맞추십시오.

프로펠러	표시 있음	표시 없음
그림		
장착 위치	표시가 있는 모터에 부착	표시가 없는 모터에 부착

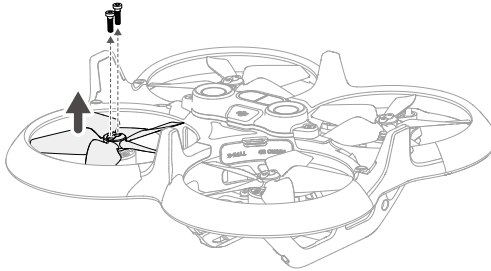
프로펠러 부착

바닥이 위를 향하도록 기체를 뒤집고 표시된 프로펠러를 표시가 있는 모터에 장착합니다. 프로펠러를 모터 베이스에 삽입하고, 프로펠러를 약간 돌려 구멍 위치를 정렬하고 삽입한 다음 드라이버를 사용하여 두 개의 나사를 조입니다. 표시가 없는 프로펠러를 표시가 없는 모터에 부착합니다.



프로펠러 분리

바닥이 위를 향하도록 기체를 뒤집고 드라이버를 사용하여 두 개의 나사를 풀고 프로펠러를 모터에서 분리합니다.



- 프로펠러 블레이드는 날카롭습니다. 주의를 기울여 다루십시오.
- 정품 DJI 프로펠러만 사용하십시오. 프로펠러 유형을 혼합하지 마십시오.
- 프로펠러는 소모성 구성품입니다. 필요할 경우 추가 프로펠러를 구매하십시오.
- 매번 비행을 시작하기 전에 항상 프로펠러와 모터가 단단히 설치되었는지 확인해야 합니다.
- 비행 전에 모든 프로펠러의 상태가 양호한지 확인하십시오. 오래되고 금이 가거나 파손된 프로펠러는 사용하지 마십시오.
- 부상 방지를 위해 회전하는 프로펠러나 모터에 접근하지 마십시오.
- 모터가 단단히 장착되어 있고 부드럽게 회전하는지 확인하십시오. 모터가 원활하게 회전하지 않을 경우 기체를 즉시 착륙시키십시오.
- 모터 구조를 변경하려고 시도하지 마십시오.
- 비행 후에는 모터가 뜨거울 수 있으므로 모터를 만지거나 손이나 신체 부위가 모터에 닿지 않도록 하십시오.
- 모터 또는 기체 본체의 통풍구를 막지 마십시오.
- 전원이 켜질 때 ESC 소리가 정상인지 확인하십시오.

인텔리전트 플라이트 배터리

Avata 인텔리전트 플라이트 배터리는 스마트 충전 및 방전 기능이 있는 14.76V, 2420mAh 배터리입니다.

배터리 기능

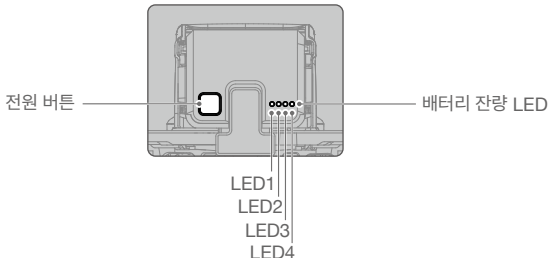
1. 배터리 잔량 표시: 배터리 잔량 LED는 현재 배터리 잔량을 표시합니다.
2. 자동 방전 기능: 팽창을 방지하기 위해, 배터리는 하루 동안 유휴 상태일 때 배터리 잔량의 약 96%, 5일 동안 유휴 상태일 때 약 60%까지 자동으로 방전됩니다. 방전 중에 배터리에서 약간의 열이 발생하는 것은 정상입니다.
3. 균형 충전: 충전 중에 배터리 셀 전압의 균형을 자동으로 잡습니다.
4. 과충전 보호: 배터리가 완전히 충전되면 충전이 자동으로 멈춥니다.
5. 온도 감지: 손상 방지를 위해 배터리는 5~40°C 사이의 온도에서만 충전됩니다. 충전 중에 배터리 온도가 50°C를 초과할 경우 충전이 자동으로 중지됩니다.
6. 과전류 보호: 과도한 전류가 감지되면 배터리 충전이 중지됩니다.
7. 과방전 보호: 배터리가 사용되지 않을 때는 과도한 방전을 방지하기 위해 자동으로 방전을 중단합니다. 배터리 사용 중에는 과방전 보호가 활성화되지 않습니다.
8. 합선 보호: 합선이 감지되면 전력 공급을 자동으로 차단합니다.
9. 배터리 셀 손상 보호: 배터리 셀에서 손상이 감지되면 DJI 고글은 경고 메시지를 표시합니다.
10. 최대 절전 모드: 20분 동안 작동하지 않으면 절전을 위해 배터리 전원을 끕니다. 배터리 잔량이 10% 미만이면 6시간 동안 유휴 상태 후에 배터리가 최대 절전 모드로 들어가 과도한 방전을 방지합니다. 최대 절전 모드에서는 배터리 잔량 표시등이 켜지지 않습니다. 절전 모드에서 나오려면 배터리를 충전하십시오.
11. 통신: 배터리의 전압, 용량, 전류에 대한 정보가 기체로 전송됩니다.


⚠️ • 사용하기 전에 DJI Avata 안전 가이드와 배터리의 스티커를 참조하십시오. 조작 및 사용에 대한 모든 책임은 사용자에게 있습니다.

배터리 사용

배터리 잔량 확인

전원 버튼을 한 번 눌러 배터리 잔량을 확인합니다.



 배터리 잔량 LED는 충전이나 방전되는 동안 배터리 전력을 표시합니다. LED의 상태는 아래 정의되어 있습니다.
 ○ LED가 켜져 있습니다. ○ LED가 꺼져 있습니다. ☀ LED가 깜박입니다.


LED1	LED2	LED3	LED4	배터리 잔량
○	○	○	○	89%~100%
○	○	○	☀	76%~88%
○	○	○	○	64%~75%
○	○	☀	○	51%~63%
○	○	○	○	39%~50%
○	☀	○	○	26%~38%
○	○	○	○	14%~25%
☀	○	○	○	1%~13%

전원 켜기/끄기

전원 버튼을 한 번 누른 다음 2초 동안 다시 길게 누르면 기체가 켜지거나 꺼집니다. 배터리 잔량 LED는 기체가 켜져 있을 때 배터리 잔량을 표시합니다. 기체의 전원이 꺼지면 배터리 잔량 LED가 꺼집니다.

저온 주의사항

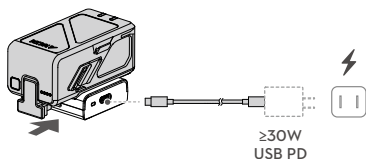
1. -10°C~5°C의 저온에서 비행하면 배터리 용량이 현저히 줄어듭니다. 배터리는 사용할 때마다 항상 완전히 충전되어 있는지 확인하십시오.
2. -10°C 미만으로 온도가 극도로 낮은 환경에서는 배터리를 사용할 수 없습니다.
3. 저온 환경에서는 고글에서 배터리 전압 낮은 경고가 표시되자마자 비행을 종료하십시오.
4. 최적의 성능을 위해 배터리 온도를 20°C 이상으로 유지하십시오.
5. 저온 환경에서 배터리 용량이 줄어들면 기체의 풍속 저항 성능이 저하됩니다. 주의해서 비행하십시오.
6. 높은 고도에서는 각별히 주의해서 비행하십시오.

 • 추운 환경에서는 배터리를 배터리함에 넣고 이륙하기 전에 전원을 켜서 기체를 예열합니다.

배터리 충전

배터리는 사용하기 전에 항상 완전히 충전하십시오.

1. USB 충전기로 충전하고 충전기를 AC 콘센트(100~240V, 50/60Hz)에 연결합니다. 필요한 경우 전원 어댑터를 사용하십시오.
2. 배터리가 꺼진 상태에서 DJI Avata 어댑터를 사용하여 인텔리전트 플라이트 배터리를 USB 충전기에 연결합니다.
3. 배터리 잔량 LED는 충전 중인 현재 배터리 잔량을 표시합니다.
4. 배터리 잔량 LED가 모두 꺼지면 인텔리전트 플라이트 배터리가 완전히 충전된 것입니다. 배터리가 완전히 충전되면 어댑터를 분리합니다.



- ☀️ • DJI 30W USB-C 충전기 또는 기타 USB PD 충전기를 사용하는 것이 좋습니다.
- 충전 시간은 약 90분입니다.
- 안전을 위해 운송 중에는 배터리를 낮은 전력 수준으로 유지하십시오. 운송하기 전에는 배터리를 30% 이하로 방전하는 것이 좋습니다.

- ⚠️ • 비행 직후에는 배터리 온도가 너무 높을 수 있으므로 인텔리전트 플라이트 배터리를 충전하지 마십시오. 충전하기 전에 배터리가 실온으로 냉각될 때까지 기다립니다.
- 배터리 셀의 온도가 5~40°C 내에 있지 않으면 충전기가 배터리 충전을 멈춥니다. 이상적인 충전 온도 범위는 22~28°C입니다.
- 배터리 충전 허브(별도 구매)를 사용하면 배터리를 4개까지 충전할 수 있습니다. 공식 DJI 온라인 스토어를 방문하여 자세한 정보를 알아보실 수 있습니다.
- 배터리의 성능을 유지하려면 적어도 3개월에 한 번은 배터리를 완전히 충전하십시오.
- DJI는 DJI Avata 어댑터 또는 DJI Avata 배터리 충전 허브를 사용하지 않아 발생한 손상에 대해 책임을 지지 않습니다.

아래 표는 충전 중 배터리 잔량을 보여줍니다.

LED1	LED2	LED3	LED4	배터리 잔량
☀️	☀️	○	○	1%~50%
☀️	☀️	☀️	○	51%~75%
☀️	☀️	☀️	☀️	76%~99%
○	○	○	○	100%

DJI Avata 어댑터 상태 LED 설명

LED 표시등	설명
노란색 유지	배터리가 연결되어 있지 않음
초록색으로 깜박임	☐충전 중
녹색 유지	완전히 충전됨
노란색으로 깜박임	배터리 온도가 너무 낮거나 너무 높음(추가적인 작업 불필요)
빨간색 유지	전원 공급 장치 또는 배터리 오류(배터리나 충전기를 뽑았다가 꽂아서 충전 재개)

배터리 보호 장치

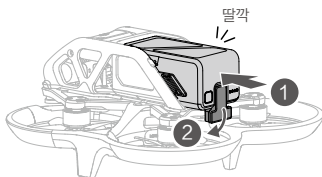
배터리 잔량 LED는 비정상적인 충전 상태에 의해 트리거되는 배터리 보호 알림을 표시할 수 있습니다.

배터리 보호 장치				깜박임 패턴	상태
LED1	LED2	LED3	LED4		
○	☀	○	○	LED2가 초당 두 번 깜박임	과전류 감지됨
○	☀	○	○	LED2가 초당 세 번 깜박임	시스템 비정상
○	○	☀	○	LED3가 초당 두 번 깜박임	과충전 감지됨
○	○	☀	○	LED3가 초당 세 번 깜박임	충전기 과전압 감지됨
○	○	○	☀	LED4가 초당 두 번 깜박임	충전 온도가 너무 낮음
○	○	○	☀	LED4가 초당 세 번 깜박임	충전 온도 너무 높음
○	○	○	☀	LED4가 초당 네 번 깜박임	DJI 어댑터 아님

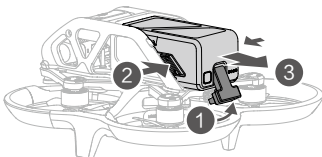
배터리 보호 메커니즘이 활성화된 경우, 충전기를 분리하고 다시 연결해 충전을 재개해야 합니다. 충전 온도가 비정상인 경우, 온도가 정상으로 돌아갈 때까지 기다리면 충전기의 플러그를 뽑았다가 다시 꽂지 않아도 배터리가 자동으로 다시 충전되기 시작합니다.

배터리 장착/탈착

비행 전에 인텔리전트 플라이트 배터리를 기체에 장착합니다. 인텔리전트 플라이트 배터리를 기체의 배터리 함에 삽입합니다. 전원 포트에 연결하기 전에 단단히 장착되었는지 그리고 배터리 버클이 제자리에 고정되었는지 확인합니다.



전원 포트를 분리하고, 인텔리전트 플라이트 배터리의 측면에 있는 배터리 버클을 눌러 배터리 함에서 분리합니다.



- ⚠ • 기체의 전원이 켜져 있을 때 배터리를 삽입하거나 분리하지 마십시오.
- 배터리가 단단히 장착되었는지 확인하십시오.

유지 보수

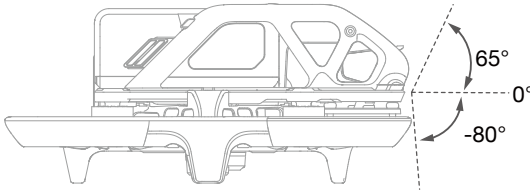
인텔리전트 플라이트 배터리 유지 보수 알림 메시지가 고글에 표시되면, 즉시 리턴 투 홈 또는 착륙을 진행해야 합니다.

1. 배터리를 완전히 충전하십시오.
2. 24시간 동안 가만히 둡니다.
3. 배터리를 기체에 삽입하고 이륙 후 최대 2m 고도에서 호버링합니다. 배터리 잔량이 20%가 되면, 기체를 착륙하고 전원을 끈 후 배터리를 꺼냅니다.
4. 6시간 동안 가만히 둡니다.
5. 유지 보수가 완료되었으며, 배터리를 사용할 준비가 되었습니다. 유지 보수 메시지가 계속 고글에 표시되면, 상기 단계를 반복해주십시오.

짐벌 및 카메라

짐벌 개요

DJI Avata의 짐벌은 카메라를 안정시키고 틸트 각도 조절을 지원하여 높은 비행 속도에서 선명하고 안정적인 이미지와 동영상을 촬영할 수 있습니다. 제어 가능 틸트 범위는 -80° ~ $+65^{\circ}$ 입니다. 원격 제어 기기를 사용하여 카메라의 틸트를 제어합니다.



짐벌 모드

짐벌 모드는 비행 모드에 따라 자동으로 전환됩니다.

일반/스포츠 모드: 짐벌이 자세 안정화 모드에 있습니다. 짐벌의 틸트 각도는 수평면에 대해 안정적으로 유지됩니다.

수동 모드: 짐벌이 잠금 모드에 있습니다. 짐벌의 틸트 각도는 기체 본체에 대해 안정적으로 유지됩니다.



- 기체에 전원이 켜진 후에 짐벌을 건드리거나 두드리지 마십시오. 이륙 중에 짐벌을 보호하려면 탁 트인 평평한 지면에서 이륙하십시오.
- 짐벌의 정밀 구성품은 충돌 또는 충격에 의해 손상될 수 있으며 이로 인해 짐벌이 비정상적으로 작동할 수 있습니다.
- 짐벌, 특히 짐벌 모터에 먼지나 모래가 들어가지 않도록 주의하십시오.
- 기체가 고르지 않은 지면에 있거나 짐벌이 막혀 있거나 짐벌이 충돌이나 추락을 경험할 경우, 짐벌 모터 오류가 발생할 수 있습니다.
- 짐벌이 켜진 후에는 짐벌에 외부적인 힘을 가하지 마십시오. 짐벌에 추가적인 하중을 가하지 마십시오. 짐벌이 비정상적으로 작동하거나 모터가 영구적으로 손상될 수 있습니다.
- 기체를 켜기 전에 짐벌 보호대를 제거했는지 확인하십시오. 또한 기체를 사용하지 않을 때는 짐벌 보호대를 장착하도록 하십시오.
- 안개나 구름이 많이 낀 상태에서 비행하면 짐벌이 젖어서 일시적인 장애가 발생할 수 있습니다. 짐벌을 충분히 말려주면 기능이 완전히 복구됩니다.

카메라

DJI Avata는 최대 4800만 유효 픽셀의 해상도를 가진 1/1.7" CMOS 센서 카메라를 사용합니다. 렌즈의 조리개는 F2.8이고 포커스 범위는 0.6m에서 무한대이며 렌즈의 FOV는 155°에 도달할 수 있습니다.

DJI Avata 카메라는 최대 4K 60fps HD 동영상 및 4K 사진을 촬영할 수 있습니다.



- 사용 및 보관 중에 카메라의 온도와 습도가 적합한지 확인하십시오.
 - 렌즈는 손상이나 이미지 품질 불량을 방지하기 위해 렌즈 클렌저를 사용하여 세척하십시오.
 - 발생된 열로 인해 기기가 손상되거나 해를 입을 수 있으므로 짐벌과 카메라의 통풍구를 막지 마십시오.
-

사진 및 동영상 저장

DJI Avata는 20GB의 내장 저장 장치를 갖추고 있으며 microSD 카드에 사진과 동영상을 저장할 수도 있습니다. 고해상도 동영상 데이터에 필요한 빠른 읽기/쓰기 속도를 갖춘 UHS-I 속도 등급 3 이상의 microSD 카드가 필요합니다. 권장 microSD 카드에 대한 자세한 내용은 사양을 참조하십시오.



- 기체에서 촬영한 사진과 동영상을 미리 볼 수 있습니다. 기체의 microSD 카드를 고글의 microSD 카드 슬롯에 삽입합니다.
-



- 기체의 전원이 켜진 상태에서는 기체에서 microSD 카드를 빼지 마십시오. 전원이 켜진 상태에서 카드를 빼면, microSD 카드가 손상될 수 있습니다.
 - 카메라를 사용할 때는 먼저 설정을 점검하여 올바르게 구성되었는지 확인하십시오.
 - 중요한 사진이나 동영상을 촬영할 때는 이미지 몇 개를 먼저 촬영하여 카메라가 올바르게 작동하는지 테스트하십시오.
 - 기체의 전원을 올바르게 끄십시오. 그렇지 않으면 카메라 매개변수가 저장되지 않으며 녹화된 동영상에 영향을 줄 수 있습니다. DJI는 기체에서 읽을 수 없는 형식으로 녹화된 이미지 또는 동영상에 의해 발생한 손해에 대해 책임을 지지 않습니다.
-

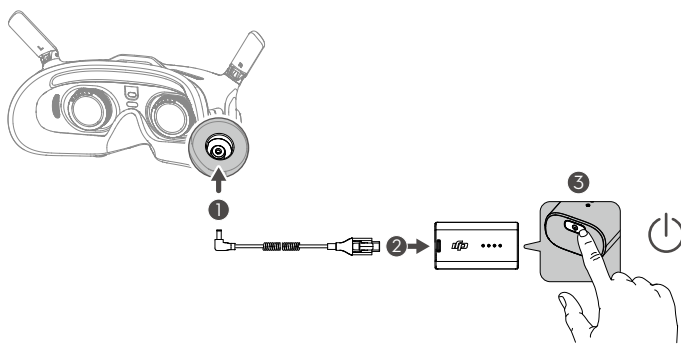
고글

DJI 고글 2

DJI 고글 2에는 DJI 기체에 사용할 수 있는 고성능 듀얼 디스플레이와 초저지연 이미지 전송 기능이 탑재되어 있어 실시간 항공 FPV(1인칭 시점) 경험을 제공합니다. 무선 스트리밍 기능을 사용하면 휴대폰이나 컴퓨터의 라이브 피드를 고글 화면으로 투사하여 몰입감 있는 시청 경험을 선사합니다. DJI 고글 2는 헤드 트래킹 기능을 지원합니다. 이 기능을 사용하면 머리 움직임을 통해 기체와 짐벌을 제어할 수 있습니다. DJI 모션 컨트롤러와 함께 사용하면 기체와 짐벌 카메라를 자유롭게 제어하여 다양한 시나리오에서 촬영 요구 사항을 충족할 수 있습니다. 터치 패드를 사용하면 화면을 보면서 한 손만 사용해 쉽게 조작할 수 있습니다. 시각 장애를 가진 사용자에게 보다 편안한 경험을 제공하기 위해 고글은 사용 중 안경이 필요하지 않도록 디스플레이 조정을 지원합니다.

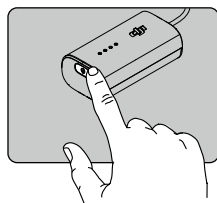
전력 공급

제공된 전원 케이블을 사용해 고글의 전원 포트를 고글 배터리로 연결합니다.

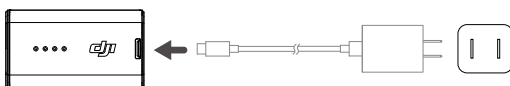


전원 버튼을 한 번 눌러 현재 배터리 잔량을 확인합니다.

한 번 누른 다음 다시 2초 동안 길게 눌러 고글 전원을 켜거나 끕니다.



고글의 배터리 잔량이 낮을 경우 USB PD 충전기를 사용해 충전하는 것이 좋습니다.

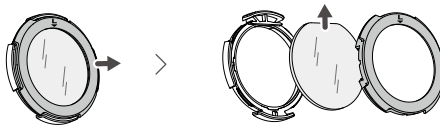


안경테 사용

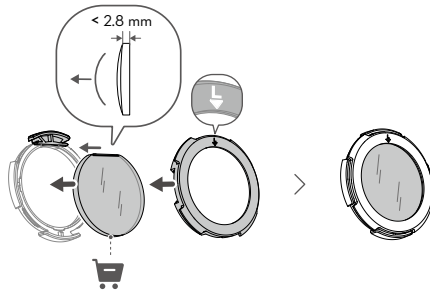
고글은 -8.0D ~ +2.0D 범위에서 디옵터 조정을 지원하며, 난시 보정을 지원하지 않습니다. 난시 보정이 필요하거나 고글 디옵터가 적합하지 않을 경우, 추가 렌즈를 구매하고 안경테를 사용해 고글에 설치할 수 있습니다.

- ⚠ 렌즈 구매 시, 안경테(쌍)를 안경 전문점으로 가져가 렌즈의 모양, 크기, 난시축, 가장자리 두께(< 2.8mm)가 안경테의 설치 요구 사항을 충족하는지 확인합니다.
- 전체 디옵터는 고글 디옵터와 추가 렌즈 디옵터의 합입니다. 안경테를 설치하기 전에 먼저 고글의 디옵터를 조정하고 노브를 잠가야 합니다.
- 설치된 렌즈가 난시 보정을 지원하는 경우, 안경테 설치 후 노브를 돌리지 마십시오. 그렇지 않으면 난시 축이 이동하여 시야가 흐려집니다. 안경테를 설치하기 전에 고글의 디옵터를 조정합니다.

1. 안경테를 분리하고 원래의 더미 렌즈를 제거합니다.

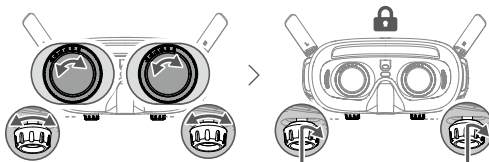


2. 준비된 렌즈를 그림과 같이 설치합니다. 왼쪽 렌즈와 오른쪽 렌즈를 구별하십시오.

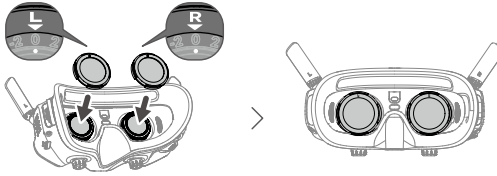


3. 필요에 따라 고글의 디옵터를 조정하고 노브를 잠급니다.

예를 들어, 일반적으로 -6.0D 안경을 착용하고 자체 준비 렌즈가 -3.0D인 경우, 고글의 디옵터를 -3.0D로 조정하여 고글에 안경테를 설치한 후 전체 디옵터가 -6.0D가 되도록 해야 합니다.



4. 고글에 왼쪽 및 오른쪽 프레임 설치합니다. 설치할 때 프레임 상단의 표시가 위쪽을 향하고 삼각형 화살표가 고글 렌즈 상단 가장자리의 흰색 점과 일치하는지 확인합니다.

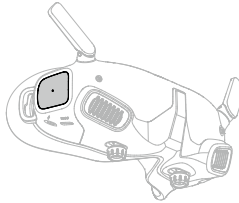


조작

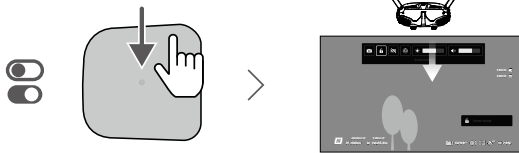
터치 패드를 사용하면 한 손으로만 조작할 수 있습니다.



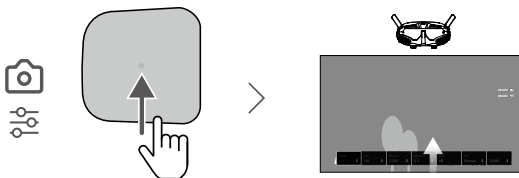
- 모션 컨트롤러 사용 시 비행 안전을 확보하기 위해 고글의 터치 패드를 조작하기 전에 정지 버튼을 한 번 눌러 정지하고 호버링하십시오. 그렇게 하지 않으면 안전성에 위험이 있으며 기체가 컨트롤을 잃거나 부상을 입을 수 있습니다.



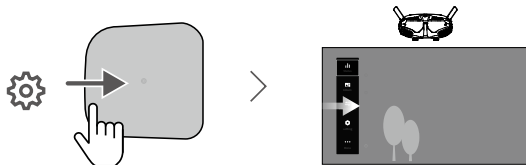
맨 위에서 아래로 밀기 : 바로 가기 메뉴 들어가기



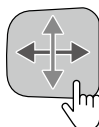
맨 아래에서 위로 밀기 : 카메라 설정 들어가기



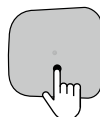
왼쪽에서 오른쪽으로 밀기: 메뉴로 들어가기



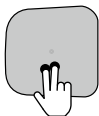
위로/아래로/우측으로/좌측으로 밀기: 메뉴 이동



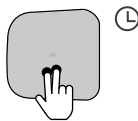
한 번 누르기: 확인/선택



두 손가락으로 탭: 뒤로

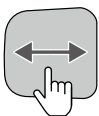


흠 화면에서 두 손가락으로 길게 누르기: 화면 잠금/잠금 해제

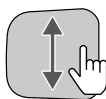


동영상을 재생할 때 :

좌측 또는 우측으로 밀기: 진행 표시줄 제어



위로/아래로 밀기: 볼륨 조정

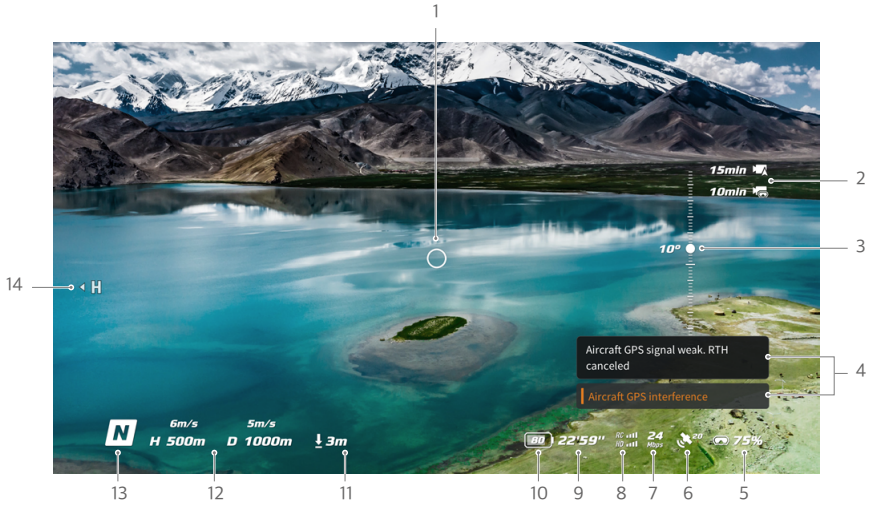


한 번 누르기: 일시 중지/재생



- 터치 패드를 작동할 때 기능 정확도를 극대화하려면 천천히 정확하게 밀기를 사용하십시오.
- 좌측에서 우측으로 밀어 메뉴로 이동하도록 설정을 변경할 수 있습니다. 설정 > 컨트롤 > 가로 밀기 반전으로 이동하여 변경합니다.

홈 화면



1. 비행 방향 표시등
모션 컨트롤러가 고정되어 있으면 화면의 중간 지점을 나타냅니다. 모션 컨트롤러가 움직이면 기체 방향 또는 짐벌 틸트의 변경을 나타냅니다.
2. 저장 장치 정보
기체와 고글의 남은 용량을 표시합니다. 촬영 시 깜박이는 아이콘이 나타납니다.
3. 짐벌 슬라이더
짐벌 슬라이더 또는 다이얼을 토글하면 짐벌 틸트 각도를 표시합니다.
4. 알림 메시지
새 모드가 적용되거나 배터리 잔량이 낮을 경우와 같이 알림 및 정보를 표시합니다.
5. 고글 배터리 잔량
고글의 배터리 잔량을 표시합니다.
6. GNSS 상태
기체의 현재 GNSS 신호 강도를 표시합니다.
7. 동영상 비트전송률
현재 동영상 비트전송률을 라이브 뷰에 표시합니다.
8. 원격 제어 기기 및 동영상 다운링크 신호 강도
기체와 원격 제어 기기 간의 원격 제어 신호 강도 및 기체와 고글 간의 동영상 다운링크 신호 강도를 표시합니다.
9. 남은 비행시간
모터를 시작한 후 기체의 남은 비행 시간을 표시합니다.
10. 기체 배터리 잔량
11. 지면과의 거리
기체가 지상에서 10m 미만일 때 지상에서부터 기체까지 현재 고도 정보를 표시합니다.

12. 비행 원격 측정

기체와 홈포인트 사이의 수평 거리(D) 및 속도 뿐만 아니라 수직 거리(H) 및 속도를 표시합니다.

13. 비행 모드

현재 비행 모드를 표시합니다.

14. 홈포인트

홈포인트의 위치를 나타냅니다.



- 고글을 장기간 사용하지 않거나 기체에서 분리한 경우 화면 보호기가 표시됩니다. 터치 패드를 탭하여 화면 보호기를 종료합니다. 고글을 기체에 다시 연결하면 이미지 전송이 복원됩니다.
- 기기를 장기간 사용하지 않으면 GNSS 신호를 찾는 데 평소보다 오래 걸릴 수 있습니다. 신호가 감지 없을 경우 짧은 시간 내에 전원을 켜고 끌 때 GNSS 신호를 검색하는 데 약 20초가 걸립니다.



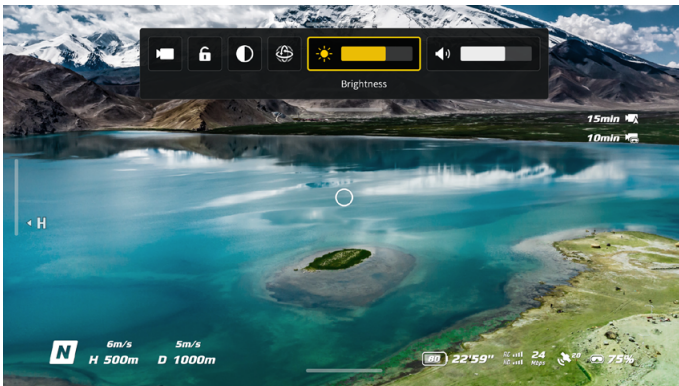
- 기체와 고글을 모두 사용하여 녹화하도록 선택하면 기체와 고글의 저장 장치 정보가 홈 화면에 표시됩니다. 기체나 고글만으로 녹화를 선택하면 해당 기기의 저장 장치 정보만 표시됩니다.

메뉴

바로 가기 메뉴

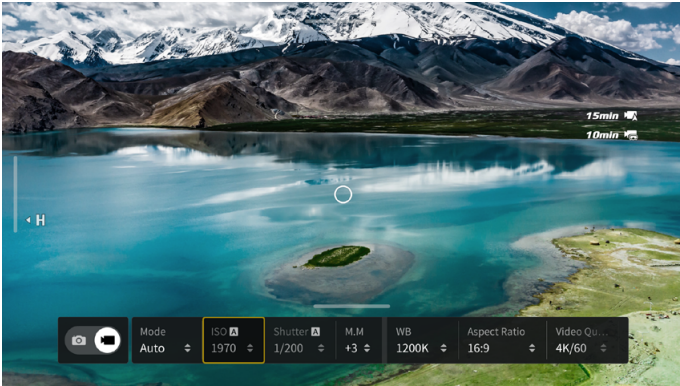
터치 패드 상단에서 아래로 밀어 바로 가기 메뉴로 들어가 다음 기능을 수행합니다.

- 녹화 시작/중단
- 고글 디스플레이 활성화/비활성화
- 밝기 조정
- 화면 잠금/잠금 해제
- 헤드 트래킹 활성화/비활성화
- 볼륨 조정



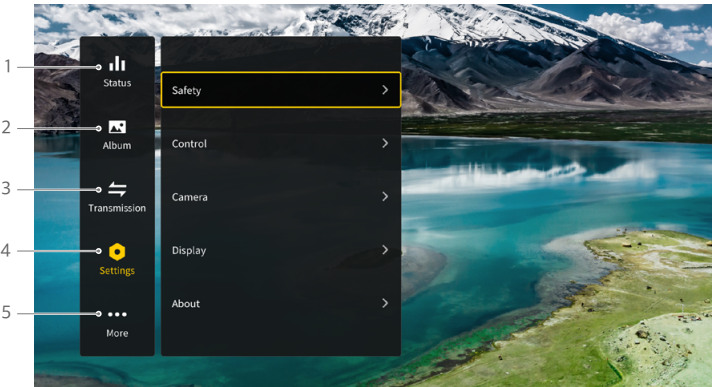
카메라 설정

터치 패드 하단에서 위로 밀어 카메라 설정으로 들어가고 카메라 매개변수를 변경합니다.



메뉴

터치 패드의 왼쪽에서 오른쪽으로 밀어 고급 메뉴를 엽니다.



- 1. 상태**
사용 중인 기체 모델 및 알림 메시지의 세부 정보를 표시합니다. 기체를 변경하려면 오른쪽 상단 모서리에 있는 스위치 기능을 사용하십시오.
- 2. 앨범**
고급의 microSD에 저장된 사진 또는 동영상을 표시합니다. 파일을 선택하고 미리보기를 확인합니다.

3. 전송

전송 메뉴에는 파일럿 하위 메뉴와 시청자 하위 메뉴가 있습니다.

- 현재 기기의 동영상 전송 설정은 다음을 포함하지 이에 국한되지 않으며 파일럿 하위 메뉴에서 설정할 수 있습니다.
 - a. 방송 모드를 활성화 또는 비활성화합니다. 방송 모드가 활성화되면 기기 번호가 표시되어 다른 기기가 기기를 찾고 채널에 들어가 카메라 뷰를 볼 수 있습니다.
 - b. 포커스 모드를 켜기, 끄기 또는 자동으로 설정합니다. 포커스 모드가 켜져 있으면 화면 중앙이 더 선명해지고 가장자리가 흐려집니다.
 - c. 채널 모드는 자동 또는 수동으로 설정할 수 있습니다. 동영상 전송이 신호가 가장 좋은 채널을 지능적으로 선택하도록 자동으로 선택하는 것이 좋습니다.
 - d. 주파수 대역을 설정합니다. 5.8GHz 주파수 대역만 지원합니다.
 - e. 동영상 전송 대역폭을 설정합니다. 사용 가능한 채널 수는 대역폭에 따라 다릅니다. 신호 강도가 가장 좋은 채널을 수동으로 선택할 수 있습니다.
대역폭이 클수록 더 많은 스펙트럼 리소스를 차지하므로 더 높은 동영상 전송 속도와 더 선명한 이미지 품질을 제공합니다. 그러나 또한 무선 간섭의 가능성이 더 높고 수용할 수 있는 장비의 양이 더 제한적입니다. 다중 사용자 상황에서 간섭을 피하려면 고정 대역폭과 채널을 수동으로 선택하십시오.
- 근처의 동영상 전송 기기가 방송 모드를 켜 경우, 기기와 신호 강도를 시청자 하위 메뉴에서 볼 수 있습니다. 카메라 뷰를 보려면 채널을 선택하십시오.

4. 설정

- 안전성
 - a. 최대 비행 고도, 최대 비행 거리 및 RTH 고도와 같은 안전 구성을 설정합니다. 또한 사용자가 홈포인트를 업데이트 하고, IMU 및 콤파스 상태를 보고 필요할 경우 캘리브레이션할 수 있습니다.
 - b. '내 드론 찾기' 기능은 고글에 캐시된 동영상을 사용하여 지상에서 기체의 위치를 찾는 데 도움이 됩니다. 기체에 아직 배터리가 남아 있는 경우, ESC 경고음을 켜면 소리를 이용해 기체를 찾을 수 있습니다.
 - c. 안전 고글 설정에는 기체 신호 손실 동작, AirSense 및 비상 프로펠러 정지 활성화/비활성화가 포함됩니다. 기체는 원격 제어 기기에서 신호가 끊길 때 호버링, 착륙 또는 RTH로 설정할 수 있습니다. 비상 프로펠러 정지가 활성화된 경우, 사용자가 모션 컨트롤러의 잠금 버튼을 두 번 누르거나 조종기에서 스틱 조합 명령(CSC)을 수행하여 비행 중 언제든지 모터를 멈출 수 있습니다. 스위치가 비활성화된 경우, 충돌, 모터 정지, 기체가 공중에서 흔들리거나, 기체가 제어를 벗어나서 빠르게 상승 또는 하강하는 등의 비상 상황에서 모션 컨트롤러에서 잠금 버튼을 두 번 누르거나 비행 중 스틱 조합 명령(CSC)을 수행해야만 모터를 정지할 수 있습니다.
비행 중 모터를 정지하면 기체가 추락하게 됩니다.
- 컨트롤
 - a. 스틱 모드를 설정하고 조종기에서 특정 조종기 버튼의 기능을 맞춤 설정합니다. 수동 모드를 사용할 때 지수를 조정할 수 있습니다. 사용자는 또한 조종기를 캘리브레이션할 수도 있습니다.
 - b. 모션 컨트롤러를 캘리브레이션하거나 튜토리얼을 동영상을 확인합니다.
 - c. 짐벌을 캘리브레이션하거나 짐벌 틸트 속도를 조정합니다.
 - d. 단위를 설정하거나, 터치 패드의 가로 밀기를 반전합니다.
 - e. 플립 기능을 사용합니다.
 - f. 고글 튜토리얼을 시청합니다.
- 카메라
 - a. 동영상 품질, 카메라 FOV, EIS(전자식 손떨림 보정), 격자선, 화면 중심성 활성화 또는 비활성화, microSD 카드 포맷을 설정합니다. 포맷 후에는 데이터를 복구할 수 없습니다. 주의하여 사용하십시오.
 - b. 고글 카메라 설정에서 사용자는 녹화 기기, 색상 및 깜박임 방지 기능을 설정할 수 있을 뿐 아니라 이륙 시 자동 녹화를 활성화 또는 비활성화하고 동영상 자막을 설정할 수 있습니다.
 - c. 카메라 매개변수 재설정을 선택해 모든 카메라 설정값을 기본값으로 복원합니다.
- 디스플레이
화면 밝기를 조정하고, 줌하고 홈포인트를 표시하거나 숨깁니다.


• 정보

- a. 고글 및 연동된 기기의 일련 번호 및 펌웨어와 같은 기기 정보를 봅니다.
- b. 시스템 언어를 선택합니다.
- c. 고글 및 연동된 장치를 기본 설정으로 재설정하려면 모두 재설정을 선택합니다.

5. 더 보기

무선 스트리밍 기능을 사용하여 모바일 기기에서 재생 중인 동영상을 고글 화면으로 전송할 수 있습니다(동영상 플레이어가 화면 전송 기능을 지원해야 함).

헤드 트래킹 기능 사용

DJI Avata는 고글의 바로 가기 메뉴에서  을 클릭하여 활성화할 수 있는 헤드 트래킹 기능을 지원합니다.

헤드 트래킹을 활성화한 후, 헤드 움직임을 통해 기체의 수평 방향과 짐벌 기울기를 제어할 수 있습니다. 원격 제어 기기는 기체의 비행경로만 제어합니다. 짐벌은 원격 제어 기기로 제어할 수 없습니다.

무선 스트리밍 기능 사용

무선 스트리밍 기능을 사용하면 휴대폰이나 컴퓨터에서 재생되는 동영상을 고글 디스플레이로 투사할 수 있습니다. 이것이 작동하려면 동영상 플레이어가 화면 전송을 지원해야 합니다.

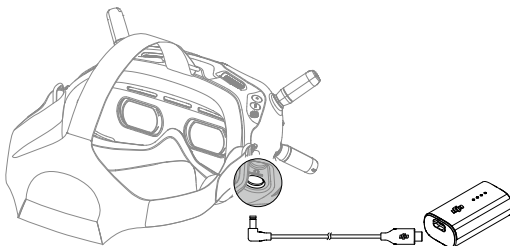
이 기능을 사용하려면 고글 메뉴를 열고 자세히를 선택한 다음, 무선 스트리밍을 누르고 화면 지침을 따르십시오.

DJI FPV 고글 V2

DJI FPV 고글 V2에는 고성능 디스플레이가 장착되어 있으며 810p 120fps HD 디스플레이 및 실시간 오디오 전송을 지원합니다. 기체에서 동영상 신호를 수신함으로써 사용자는 실시간 비행을 1인칭 시점으로 경험할 수 있습니다. 또한 고글로 녹화된 동영상을 재생하고 전송, 제어 및 카메라 매개변수를 설정하는 데 사용할 수도 있습니다.

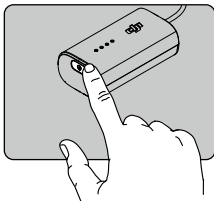
전력 공급

포함된 고글 전원 케이블(USB-C)을 사용해 고글의 전원 포트에 고글 배터리에 연결합니다.

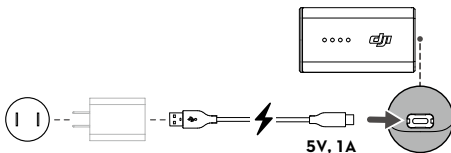


전원 버튼을 한 번 눌러 현재 배터리 잔량을 확인합니다.

한 번 누른 다음 다시 2초 동안 길게 눌러 고글 전원을 켜거나 끕니다.



배터리 잔량이 부족하면 고글 배터리를 충전합니다.



조작



5D 버튼

버튼을 토글하여 메뉴를 스크롤합니다. 버튼을 눌러 확인합니다.

홈 화면에서 버튼을 눌러 메뉴로 들어갑니다. 화면 밝기를 조정하려면 왼쪽 또는 오른쪽으로 전환합니다. 볼륨을 조정하려면 위아래로 전환합니다.

동영상 재생 중에 5D 버튼을 눌러 일시 중지하거나 계속하고, 5D 버튼을 왼쪽이나 오른쪽으로 전환하여 진행률 표시줄을 조정하고, 위아래로 전환하여 볼륨을 조정합니다.



채널 조정 버튼

위 또는 아래 버튼을 눌러 채널을 변경(수동 채널 모드일 때만 가능합니다).

채널 디스플레이

고급의 현 채널(자동 채널 모드 시 'A' 표시)을 표시합니다.



셔터/녹화 버튼

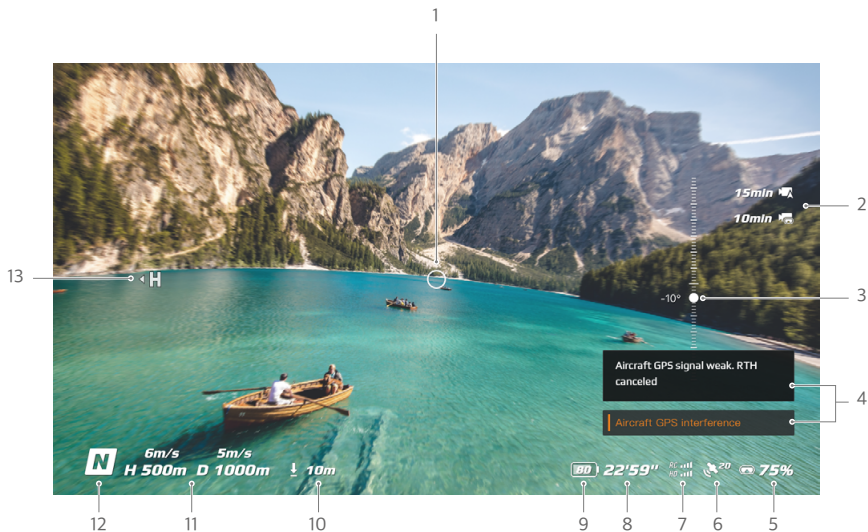
한 번 누르면 사진을 촬영하거나 녹화를 시작 또는 중단합니다. 길게 누르면 사진 및 동영상 모드 사이를 전환합니다.



뒤로가기 버튼

버튼을 누르면 이전 메뉴로 돌아가거나 현재 모드에서 나갑니다.

홈 화면



- 비행 방향 표시등**
모션 컨트롤러가 고정되어 있으면 화면의 중간 지점을 나타냅니다. 모션 컨트롤러가 움직이면 기체 방향 또는 짐벌 틸트의 변경을 나타냅니다.
- 저장 장치 정보**
기체와 고글의 남은 용량을 표시합니다. 촬영 시 깜박이는 아이콘이 나타납니다.
- 짐벌 슬라이더**
짐벌 슬라이더 또는 다이얼을 토글하면 짐벌 틸트 각도를 표시합니다.
- 알림 메시지**
새 모드가 적용되거나 배터리 잔량이 낮을 경우와 같이 알림 및 정보를 표시합니다.
- 고글 배터리 잔량**
고글의 배터리 잔량을 표시합니다. 배터리 잔량이 너무 낮으면 고글에서 경고음이 울립니다.
- GNSS 상태**
현재 GNSS 신호 강도를 표시합니다.
- 원격 제어 기기 및 동영상 다운링크 신호 강도**
기체와 원격 제어 기기 간의 원격 제어 신호 강도 및 기체와 고글 간의 동영상 다운링크 신호 강도를 표시합니다.
- 남은 비행시간**
모터를 시작한 후 기체의 남은 비행 시간을 표시합니다.
- 기체 배터리 잔량**
기체에서 인텔리전트 플라이트 배터리의 현재 배터리 잔량을 보여줍니다.
- 지면과의 거리**
기체가 지상에서 10m 미만일 때 지상에서부터 기체까지 현재 고도 정보를 표시합니다.
- 비행 원격 측정**
기체와 홈포인트 사이의 수평 거리(D) 및 속도 뿐만 아니라 수직 거리(H) 및 속도를 표시합니다.
- 비행 모드**
현재 비행 모드를 표시합니다.
- 홈포인트**
홈포인트의 위치를 나타냅니다.



- 고글을 장기간 사용하지 않거나 기체에서 분리한 경우 화면 보호기가 표시됩니다. 고글의 아무 버튼이나 누르거나 기체에 다시 연동하여 동영상 전송 디스플레이를 복원합니다.
- 기기를 장기간 사용하지 않으면 GNSS 신호를 찾는 데 평소보다 오래 걸릴 수 있습니다. 신호가 간섭이 없을 경우 짧은 시간 내에 전원을 켜고 끌 때 GNSS 신호를 검색하는 데 약 20초가 걸립니다.



- 기체와 고글을 모두 사용하여 녹화하도록 선택하면 기체와 고글의 저장 장치 정보가 홈 화면에 표시됩니다. 기체나 고글만으로 녹화를 선택하면 해당 기기의 저장 장치 정보만 표시됩니다.

메뉴

고글의 5D 버튼을 눌러 메뉴 바로 들어갑니다.



1. 상태

현재 상태 경고 메시지에 대한 자세한 정보를 표시합니다.

2. 앨범

고글의 microSD에 저장된 사진 또는 동영상을 표시합니다. 파일을 선택하고 미리보기를 확인합니다.

3. 전송

전송 메뉴에는 파일럿 하위 메뉴와 시청자 하위 메뉴가 있습니다.

- 현재 기기의 동영상 전송 모드는 다음을 포함하되 이에 국한되지 않으며 파일럿 하위 메뉴에서 설정할 수 있습니다.
 - a. 방송 모드를 활성화 또는 비활성화합니다. 방송 모드가 활성화되면 기기 번호가 표시되어 다른 기기가 기기를 찾고 채널에 들어가 카메라 뷰를 볼 수 있습니다.
 - b. 포커스 모드를 켜기, 끄기 또는 자동으로 설정합니다. 포커스 모드가 켜져 있으면 화면 중앙이 더 선명해지고 가장자리가 흐려집니다.
 - c. 채널 모드는 자동 또는 수동으로 설정할 수 있습니다. 동영상 전송이 신호가 가장 좋은 채널을 지능적으로 선택하도록 자동으로 선택하는 것이 좋습니다.
 - d. 주파수 대역을 설정합니다. 5.8GHz 주파수 대역만 지원합니다.
 - e. 동영상 전송 대역폭을 설정합니다. 사용 가능한 채널 수는 대역폭에 따라 다릅니다. 신호 강도가 가장 좋은 채널을 수동으로 선택할 수 있습니다. 대역폭이 클수록 더 많은 스펙트럼 리소스를 차지하므로 더 높은 동영상 전송 속도와 더 선명한 이미지 품질을 제공합니다. 그러나 또한 무선 간섭의 가능성이 더 높고 수용할 수 있는 장비의 양이 더 제한적입니다. 다중 사용자 상황에서 간섭을 피하려면 고정 대역폭과 채널을 수동으로 선택하십시오.
- 근처의 동영상 전송 기기가 방송 모드를 켜 경우, 기기와 신호 강도를 시청자 하위 메뉴에서 볼 수 있습니다. 카메라 뷰를 보려면 채널을 선택하십시오.

4. 설정

- 안전성
 - a. 최대 비행 고도, 최대 비행 거리 및 RTH 고도와 같은 안전 구성을 설정합니다. 또한 사용자가 홈포인트를 업데이트 하고, IMU 및 콤파스 상태를 보고 필요할 경우 캘리브레이션할 수 있습니다.
 - b. '내 드론 찾기' 기능은 고글에 캐시된 동영상을 사용하여 지상에서 기체의 위치를 찾는 데 도움이 됩니다.
 - c. 안전 고급 설정에는 기체 신호 손실 동작, AirSense 및 비상 프로펠러 정지 활성화/비활성화가 포함됩니다. 기체는 조종기에서 신호가 끊길 때 호버링, 착륙 또는 RTH로 설정할 수 있습니다. 비상 프로펠러 정지가 활성화된 경우, 사용자가 모션 컨트롤러의 잠금 버튼을 두 번 누르거나 조종기에서 스틱 조합 명령(CSC)을 수행하여 비행 중 언제든지

모터를 멈출 수 있습니다. 스위치가 비활성화된 경우, 충돌, 모터 정지, 기체가 공중에서 흔들리거나, 기체가 제어를 벗어나 빠르게 상승 또는 하강하는 등의 비상 상황에서 모션 컨트롤러에서 잠금 버튼을 두 번 누르거나 비행 중 스틱 조합 명령(CSC)을 수행해야만 모터를 정지할 수 있습니다.

비행 중 모터를 정지하면 기체가 추락하게 됩니다.

- 컨트롤

조종기 또는 모션 컨트롤러의 매개변수를 설정합니다. 짐벌을 캘리브레이션하거나 짐벌 틸트 속도와 같은 기체 매개변수를 조정합니다.

- 카메라

- ISO, 셔터, EV 및 WB와 같은 카메라 매개변수를 조정할 수 있습니다. 또한 카메라 모드를 자동 또는 수동으로 설정할 수 있습니다.
- 동영상 품질, 카메라 FOV, EIS(전자식 손떨림 보정), 격자선, 화면 중심점 활성화 또는 비활성화, microSD 카드 포맷을 설정합니다. 포맷 후에는 데이터를 복구할 수 없습니다. 주의하여 사용하십시오.
- 고급 카메라 설정에서 사용하는 녹화 기기, 색상 및 깜박임 방지 기능을 설정할 수 있을 뿐 아니라 이륙 시 자동 녹화를 활성화 또는 비활성화하고 동영상 자막을 설정할 수 있습니다.
- 카메라 매개변수 설정값 재설정을 선택해 모든 카메라 설정값을 기본값으로 복원합니다.

- 디스플레이

화면 밝기를 조정하고, 줌하고 홈포인트를 표시하거나 숨깁니다.

- 정보

- 고글 및 연동된 기기의 일련 번호 및 펌웨어와 같은 기기 정보를 봅니다.
- 시스템 언어를 선택합니다.
- 고글 및 연동된 장치를 기본 설정으로 재설정하려면 모두 재설정을 선택합니다.
- 기체 모델을 교체합니다.

원격 제어 기기

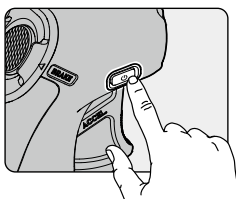
DJI 모션 컨트롤러

고급과 함께 사용하면, 사용자가 손동작으로 기체를 쉽게 제어할 수 있어 DJI 모션 컨트롤러는 물입감과 직관적인 비행 경험을 제공합니다. DJI 모션 컨트롤러에 내장된 DJI의 O3+ 전송 기술은 10km의 최대 전송 범위를 제공합니다. 모션 컨트롤러는 2.4GHz와 5.8GHz에서 작동하며, 최상의 전송 채널을 자동으로 선택할 수 있습니다.

조작

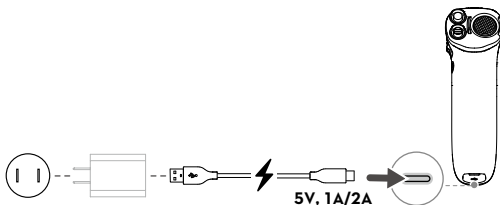
전원 켜기/끄기

전원 버튼을 한 번 눌러 현재 배터리 잔량을 확인합니다. 배터리 잔량이 너무 낮으면 사용 전에 충전하십시오. 한 번 누른 다음 다시 2초 동안 길게 눌러 모션 컨트롤러를 켜거나 끕니다.



배터리 충전

USB-C 케이블을 사용하여 충전기를 모션 컨트롤러의 USB-C 포트에 연결합니다.



⚠ • USB PD 충전기를 지원하지 않습니다.

카메라 제어

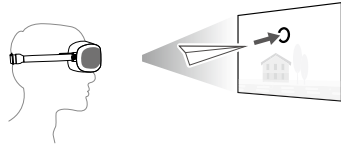
- 셔터/녹화 버튼: 한 번 누르면 사진을 촬영하거나 녹화를 시작 또는 중단합니다. 길게 누르면 사진 및 동영상 모드 사이를 전환합니다.
- 짐벌 틸트 슬라이더: 짐벌의 틸트를 조정하려면 위아래로 밀어 조정합니다(이륙 전, RTH 중 또는 착륙 중에만 사용 가능).

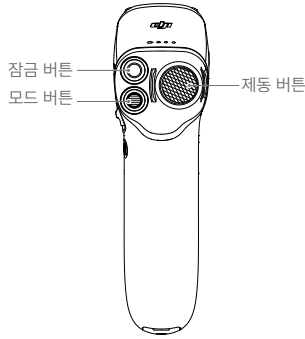


기체 제어

모션 컨트롤러에는 두 개 모드가 있습니다. 모드: 일반 모드 및 스포츠 모드. '일반 모드'가 기본 설정으로 선택됩니다.

- ☀️ 처음 사용하기 전에 고글에서 튜토리얼 동영상 시청하는 것이 좋습니다. 설정 > 컨트롤 > 모션 컨트롤러 > 비행 컨트롤 > 첫 비행 튜토리얼로 이동하십시오.
- 처음 사용하기 전에 'DJI 버추얼 플라이트'를 사용하여 모션 컨트롤러로 비행을 연습하십시오.

모션 컨트롤러	기체 및 고글 스크린	설명
		<p>액셀러레이터를 눌러 고글의 원 방향으로 비행합니다.</p> <p>더 세게 누르면 가속도가 증가합니다. 손을 떼면 정지하고 호버링합니다.</p>
		<p>모션 컨트롤러를 좌우로 기울여 기체의 방향을 제어할 수도 있습니다.</p> <p>기체를 반시계 방향으로 회전시키려면 스틱을 왼쪽으로 기울이고 시계 방향으로 회전시키려면 오른쪽으로 기울입니다. 모션 컨트롤러가 수직으로 고정되어 있으면 기체가 제자리에서 호버링합니다.</p> <p>컨트롤러 틸트 각(기울기)에 따라 기체 회전 각 속도가 변경됩니다. 모션 컨트롤러의 틸트 각이 클수록 기체가 더 빨리 회전합니다.</p> <p>고글 스크린상의 원이 좌우로 이동하며, 전송된 영상도 동일한 방향으로 변경됩니다.</p>
		<p>모션 컨트롤러를 위 아래로 기울여 짐벌의 틸트를 제어합니다.</p> <p>짐벌의 틸트는 모션 컨트롤러의 기울기에 따라 변경되며 항상 모션 컨트롤러의 방향과 일치합니다.</p> <p>고글 스크린상의 원이 상하로 이동하며, 전송된 영상도 동일한 방향으로 변경됩니다.</p>
		<p>기체의 상승 또는 하강을 제어하려면, 먼저 모션 컨트롤러를 약 90° 위나 아래로 기울입니다. 고글의 서클이 상승(↑) 또는 하강(↓) 아이콘으로 이동하면 액셀러레이터를 눌러 기체를 상승 또는 하강시킵니다.</p>



잠금 버튼

두 번 누르면 기체 모터가 시작합니다.
길게 누르면 기체가 자동으로 이륙해 약 1.2m 위로 상승하고 호버링합니다.
기체가 호버링하는 동안 길게 누르면 자동으로 착륙하고 모터가 정지합니다.
고글에 카운트다운이 나타났을 때 한 번 누르면 '배터리 부족 RTH'가 취소됩니다.



- 배터리 매우 부족, 착륙을 취소할 수 없습니다.

제동 버튼

한 번 누르면 기체가 정지하고 제자리에서 호버링합니다. 다시 누르면 자세 모드 잠금이 해제됩니다.
기체가 RTH 또는 자동 착륙을 수행하는 경우, 한 번 눌러 종료합니다.
모션 컨트롤러에서 신호음을 내어 RTH의 시작을 알릴 때까지 제동 버튼을 길게 누르십시오. 이 버튼을 다시 누르면 RTH가 취소되고 기체를 다시 직접 제어할 수 있게 됩니다.

모드 버튼

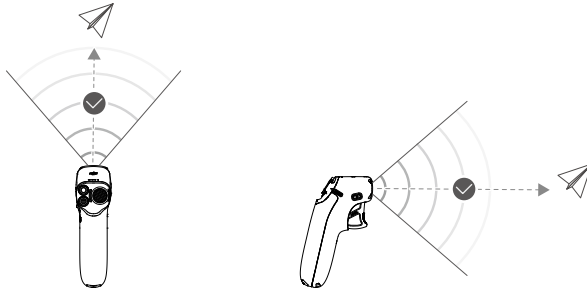
한 번 누르면 일반 모드와 스포츠 모드 사이를 전환합니다. 현재 모드가 고글에 표시됩니다.

모션 컨트롤러 경고

RTH를 수행하는 동안 모션 컨트롤러는 경고음을 울립니다. 경고음은 취소할 수 없습니다. 모션 컨트롤러는 배터리 잔량이 낮으면 (6%~15%) 경고음을 울립니다. 전원 버튼을 눌러 배터리 잔량 부족 경고음을 취소할 수 있습니다. 배터리 잔량이 5% 미만이면 배터리 잔량 위험 경고가 울리며 취소할 수 없습니다.

최적 전송 구역

기체와 모션 컨트롤러 간의 신호는 모션 컨트롤러가 기체에 대해 아래 그림과 같이 놓였을 때 가장 안정적입니다 .



최적 전송 구역



- 모션 컨트롤러에 대한 간섭을 피하기 위해 동일한 주파수 대역의 다른 무선 기기를 사용하지 마십시오.

모션 컨트롤러 캘리브레이션

모션 컨트롤러의 컴퍼스, IMU 및 액셀러레이터를 캘리브레이션할 수 있습니다. 캘리브레이션하라는 메시지가 나타나면 즉시 모듈을 캘리브레이션하십시오.

연동된 고글에서 설정 > 컨트롤 > 모션 컨트롤러 > 모션 컨트롤러 캘리브레이션으로 이동합니다. 모듈을 선택하고 알림 메시지에 따라 캘리브레이션을 완료합니다.



- 자석 근처, 주차장 또는 지하 철근 콘크리트 구조물이 있는 건설 현장과 같이 강한 자기 간섭이 있는 장소에서 콤팩스를 캘리브레이션하지 마십시오.
- 캘리브레이션 중에는 휴대전화와 같은 자성이 강한 물체를 소지하지 마십시오.

DJI FPV 조종기 2

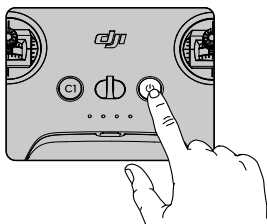
DJI FPV 조종기 2에 내장된 DJI의 O3+ 전송 기술은 최대 10km의 전송 범위를 제공합니다. 버튼으로 기체와 카메라를 매끄럽게 제어할 수 있으며 탈착식 조종 스틱으로 조종기를 더 쉽게 보관할 수 있습니다.

조작

전원 켜기/끄기

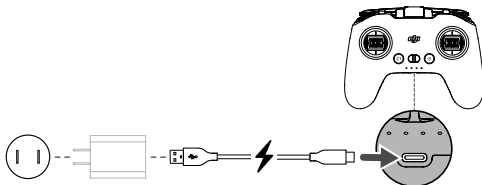
전원 버튼을 한 번 눌러 현재 배터리 잔량을 확인합니다. 배터리 잔량이 너무 낮으면 사용 전에 충전하십시오.

한 번 누른 다음 다시 2초 동안 길게 눌러 조종기를 켜거나 끕니다.



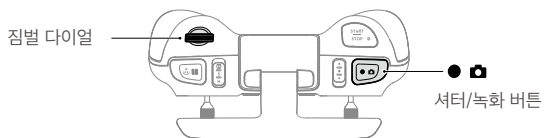
배터리 충전

USB-C 케이블을 사용하여 충전기를 조종기의 USB-C 포트에 연결합니다.



카메라 제어

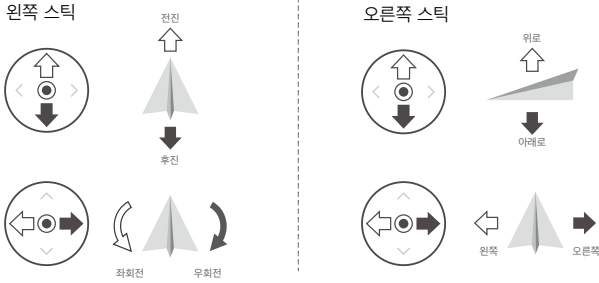
1. 셔터/녹화 버튼: 한 번 누르면 사진을 촬영하거나 녹화를 시작 또는 중단합니다. 길게 누르면 사진 및 동영상 모드 사이를 전환합니다.
2. 짐벌 다이얼: 짐벌의 틸트를 제어합니다.



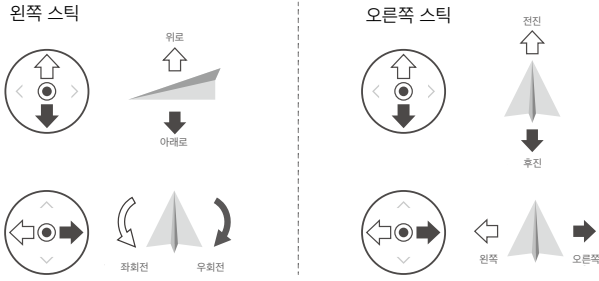
기체 제어

조종 스틱을 아래 그림과 같이 모드 1, 모드 2 또는 모드 3에서 조작할 수 있습니다.

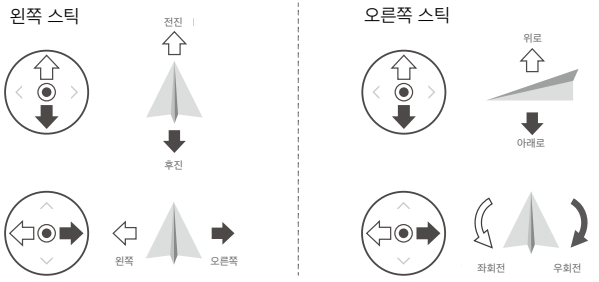
모드 1



모드 2


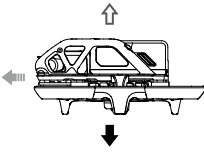

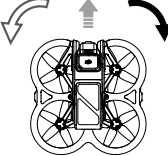



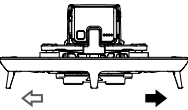


모드 3



조종기의 기본 제어 모드는 모드 2입니다. 이 매뉴얼에서 모드 2는 조종 스틱을 사용하는 방법을 보여주기 위한 예로 사용됩니다.

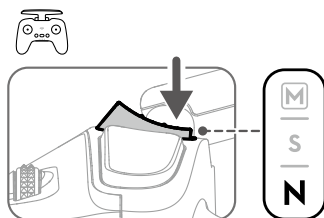
- 스틱 중립/중앙: 조종 스틱이 중앙에 있습니다.
- 조종 스틱 이동: 수동 모드를 사용할 때 조종 스틱을 중앙에서 멀리 밀거나 스스로를 스틱을 가장 낮은 위치에서 밀어냅니다.

조종기 (모드 2)	기체 (← 은(는) 기체 앞부분을 나타냄)	설명
		<p>스로틀 스틱: 왼쪽 스틱을 위 또는 아래로 움직이면 기체의 고도가 바뀝니다. 상승하려면 스틱을 밀어 올리고 하강하려면 아래로 내립니다. 예상하지 못한 급격한 고도 변화를 피하려면 스틱을 항상 부드럽게 움직이십시오.</p> <p>일반/스포츠 모드 스틱이 중앙에 오면 기체는 제자리에서 호버링합니다. 모터가 공회전 속도로 작동 중일 때 왼쪽 스틱을 사용하여 이륙합니다. 스틱이 중앙에서 멀어질수록, 기체의 고도가 더 빠르게 변화합니다.</p> <p>수동 모드 스로틀 스틱에는 중앙이 없습니다. 비행하기 전에, 중앙으로 복귀하지 않도록 스로틀 스틱을 조정합니다.</p>
		<p>요 스틱: 왼쪽 스틱을 왼쪽이나 오른쪽으로 움직이면 기체의 방향을 제어할 수 있습니다. 기체를 반시계 방향으로 회전시키려면 스틱을 왼쪽으로 밀고 시계 방향으로 회전시키려면 오른쪽으로 밀니다. 스틱이 중앙에 오면 기체는 제자리에서 호버링합니다. 스틱이 중앙 위치에서 멀어질수록 기체가 더 빠르게 회전합니다.</p>
		<p>피치 스틱: 오른쪽 스틱을 위아래로 움직이면 기체의 피치가 바뀝니다. 전진 비행을 하려면 스틱을 밀어 올리고 후진 비행을 하려면 아래로 내립니다. 스틱이 중앙에 오면 기체는 제자리에서 호버링합니다. 스틱이 중앙 위치에서 멀어질수록 기체가 더 빠르게 움직입니다.</p>
		<p>롤 스틱: 오른쪽 스틱을 좌우로 움직이면 기체의 롤이 바뀝니다. 좌측으로 비행하려면 스틱을 왼쪽으로 밀고 우측으로 비행하려면 오른쪽으로 밀니다. 스틱이 중앙에 오면 기체는 제자리에서 호버링합니다. 스틱이 중앙 위치에서 멀어질수록 기체가 더 빠르게 움직입니다.</p>

비행 모드 전환 스위치

스위치를 전환하여 원하는 비행 모드를 선택합니다.

위치	비행 모드
M	수동 모드
S	스포츠 모드(S 모드)
N	일반 모드



수동 모드는 기본적으로 비활성화되어 있습니다. 수동 모드로 전환하기 전에 고글에서 스위치가 수동 모드로 설정되어 있는지 확인하십시오. 고글에서 스위치가 수동 모드로 설정되지 않은 경우 기체는 일반 또는 스포츠 모드로 유지됩니다. 설정 > 컨트롤 > 조종기 > 버튼 맞춤 설정으로 이동하여 맞춤 모드를 수동 모드로 설정합니다.

수동 모드를 사용하기 전에 스로틀 스틱 후면의 F2 나사를 조여 스틱이 중앙으로 복귀하지 않도록 하고 스틱 저항이 적합하지 확인하기 위해 F1 나사를 조정하는 것이 좋습니다.

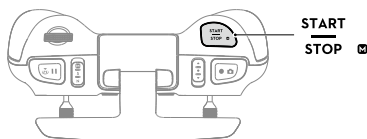


- 수동 모드를 사용하는 경우 기체에는 자동 안정화와 같은 비행 지원 기능이 없습니다. 수동 모드를 사용하기 전에 안전하게 비행할 수 있도록 DJI 버추얼 플라이트를 사용하여 수동 모드로 비행하는 연습을 하십시오.
- 기체가 이륙하기 전에 스로틀 스틱만 조정하세요. 비행 중에는 조정하지 마세요.

시작/정지 버튼

수동 모드를 사용하는 경우 두 번 눌러 모터를 시작하거나 중지합니다.

일반 또는 스포츠 모드를 사용할 때 고글에 카운트다운이 나타날 경우 배터리 부족 RTH를 취소하려면 한 번 누르십시오.

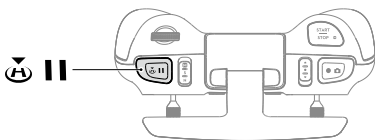


비행 일시 정지/RTH 버튼

한 번 누르면 기체가 정지하고 제자리에서 호버링합니다. 피치 스틱 및 롤 스틱이 중앙으로 복귀하고 스로틀 스틱을 눌러 비행 제어를 재개합니다. 기체가 RTH 또는 자동 착륙을 수행하는 경우, 한 번 눌러 종료합니다.

기체가 수동 모드에 있을 때 버튼을 눌러 기체를 정지하고 제자리에서 호버링합니다. 기체 자체가 수평으로 돌아가고 비행 모드가 자동으로 일반 모드로 전환됩니다.

조종기가 RTH를 시작했음을 나타내기 위해 신호음을 낼 때까지 RTH 버튼을 계속 누릅니다. 이 버튼을 다시 누르면 RTH가 취소되고 기체를 다시 직접 제어할 수 있게 됩니다. RTH에 대한 자세한 내용은 '리턴 투 홈(RTH)' 섹션을 참조하십시오.

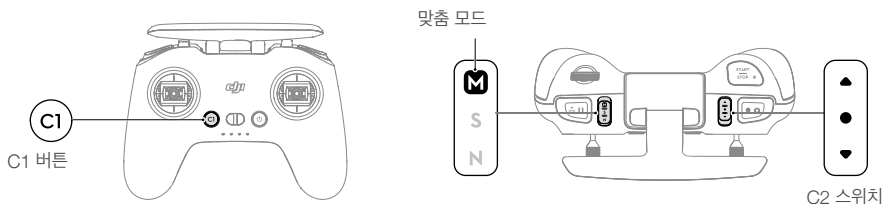


사용자 설정 버튼

사용자 설정 버튼의 기능은 C1 버튼, C2 스위치 및 맞춤 모드를 포함하여 고글의 조종기 설정에서 설정할 수 있습니다.

C1 버튼 및 C2 스위치는 짐벌 올리기, 내리기 또는 중앙 복귀, 기체 뒤집기 또는 ESC 경고음 활성화 또는 비활성화와 같은 기능의 바로가기로 사용할 수 있습니다.

맞춤 모드는 수동 또는 스포츠 모드로 설정할 수 있습니다.

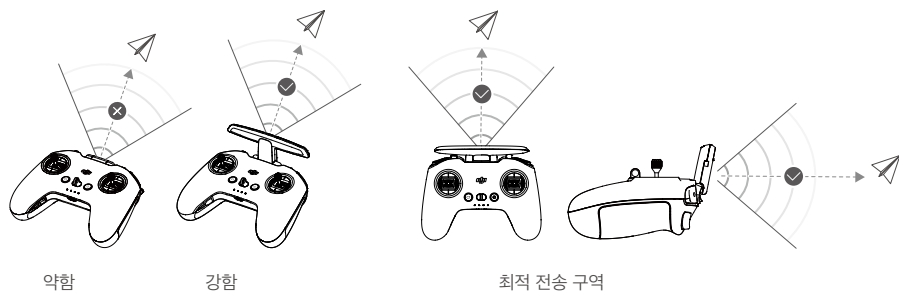


조종기 경고

RTT를 수행하는 동안 조종기는 경고음을 울립니다. 경고음은 취소할 수 없습니다. 조종기는 배터리 잔량이 6%~15%일 때, 경고음을 울립니다. 전원 버튼을 눌러 배터리 잔량 부족 경고음을 취소할 수 있습니다. 배터리 잔량이 5% 미만이면 배터리 잔량 위험 경고가 울리며 취소할 수 없습니다.

최적 전송 구역

기체와 조종기 간의 신호는 안테나와 기체의 위치가 아래 그림과 같을 때 가장 안정적입니다.

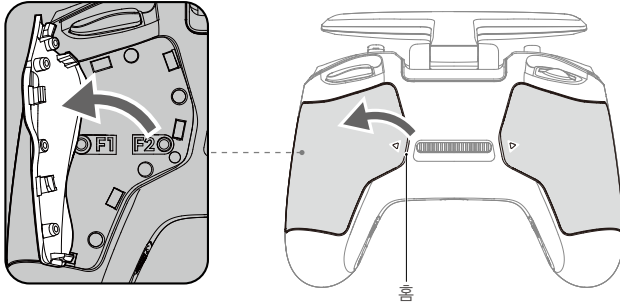


• 간섭을 피하기 위해 동일한 주파수 대역의 다른 무선 기기를 사용하지 마십시오.

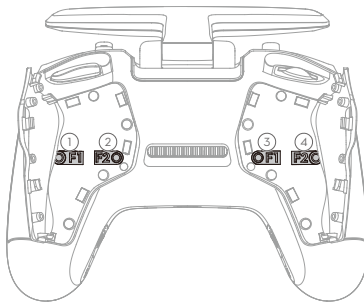
스틱 조정

수동 모드를 사용할 때 더 나은 사용자 경험을 위해 스틱 모드에 따라 스로틀 스틱을 조정하십시오.

1. 조종기를 뒤집고 안쪽 홈에서 후면 고무 그림을 들어 올립니다.



2. 그림 아래의 나사는 조종기 앞쪽에 있는 해당 스틱을 조정할 수 있습니다. H1.5 육각 키를 사용하여 스틱의 저항을 조정하고 스틱을 수직으로 중심을 맞춥니다. 컨트롤 저항은 F1 나사를 조이면 증가하고 F1 나사를 풀면 감소합니다. 중앙 복귀는 F2 나사를 조이면 비활성화되고 F2 나사를 풀면 활성화됩니다.



- | | |
|-----------------------------|----------------------------|
| ① F1 오른쪽 스틱 저항 조정 나사(수직) | ③ F1 왼쪽 스틱 저항 조정 나사(수직) |
| ② F2 오른쪽 스틱 중앙 복귀 조정 나사(수직) | ④ F2 왼쪽 스틱 중앙 복귀 조정 나사(수직) |

3. 조정이 완료되면 고무 그림을 다시 부착하십시오.

DJI Fly 앱

고글을 모바일 기기에 연결하고 DJI Fly를 실행한 다음 홈 화면으로 들어갑니다. GO FLY를 눌러 동영상 전송을 표시하고, FPV 카메라 뷰를 공유할 수 있습니다.



비행 인기 지역

인근의 적합한 비행 및 촬영 장소를 보거나 공유하고, GEO 구역에 관해 자세히 알아보고, 다른 사용자가 찍은 여러 장소의 공중 사진을 찾아볼 수 있습니다.

아카데미

상단 우측 코너에 있는 아이콘을 눌러 아카데미에 들어가면 제품 튜토리얼, 비행 팁, 비행 안전 고지, 매뉴얼 문서를 읽을 수 있습니다.

SkyPixel

다른 사용자가 공유하는 동영상과 사진을 보려면 SkyPixel로 이동하십시오.

프로필

계정 정보, 비행 기록, DJI 포럼, 온라인 스토어, 내 드론 찾기 및 기타 설정을 볼 수 있습니다.



- 일부 국가 및 지역에서는 비행 중 기체 위치를 실시간으로 보고해야 합니다. 따라서 고글을 모바일 기기에 연결하고 DJI Fly를 실행해야 합니다. 현지 규정을 확인하고 준수하세요.



- DJI Fly를 실행하기 전에 모바일 기기를 완전히 충전하십시오.
- DJI Fly를 사용하려면 모바일 셀룰러 데이터가 필요합니다. 데이터 요금에 대해서는 이동통신사에 문의하십시오.
- 휴대폰을 디스플레이 기기로 사용하는 경우에는 비행 중에 전화를 받거나 문자를 사용하지 마십시오.
- 표시되는 안전 팁, 경고 메시지, 고지 사항을 모두 주의 깊게 읽으십시오. 해당 지역의 관련 규정을 숙지하십시오. 모든 관련 규정을 인지하고 준수하는 방식으로 비행해야 하는 책임은 전적으로 사용자에게 있습니다.
- 기체를 작동시킨 경험이 전혀 없거나 자신있게 비행할 만큼 충분한 경험이 없는 경우에는 앱에 내장된 튜토리얼을 사용하여 비행 기술을 습득하십시오.
- 앱은 사용자의 작동을 지원하기 위해 설계되었습니다. 앱에만 의존하여 기체를 제어하지 말고 사용자의 적절한 판단에 의존하십시오. 앱 사용에는 DJI Fly 이용 약관과 DJI 개인정보 처리방침이 적용됩니다. 앱에 있는 이용 약관과 개인정보 처리방침을 주의 깊게 읽으십시오.

비행

비행 전 준비가 완료되면 비행 기술을 연마하고 안전한 비행을 연습하는 것이 좋습니다. 항상 시야가 확보된 넓은 공간에서 비행하십시오. 비행 고도는 500m로 제한됩니다. 이 고도를 초과하지 마십시오. 비행할 때는 현지 법률 및 규정을 엄격히 준수하십시오. 비행 전에 DJI Avata 안전 가이드를 읽고 안전 주의사항을 이해했는지 확인하십시오.

비행 환경 요건

- 10.7m/s 이상의 강풍, 눈, 비 및 안개와 같은 악천후에서는 기체를 작동하지 마십시오.
- 시야가 확보된 넓은 지역에서만 비행하십시오. 고층 건물과 대형 철골 구조물은 내장 콤팩스와 GNSS 시스템의 정확성에 영향을 줄 수 있습니다. 기체를 구조물에서 최소 5m 떨어지게 유지하는 게 좋습니다.
- 장애물, 군중, 나무 및 수역을 피하십시오(권장 높이는 물 위 최소 3m).
- 전선 가까운 곳, 기지국, 변전소 및 방송 송신탑처럼 전자기기가 높은 수준으로 발생하는 지역을 피하여 간섭을 최소화하십시오.
- 높은 고도에서 비행할 때는 기체와 배터리의 성능이 제한됩니다. 해발 5,000m 이상에서 비행할 때에는 주의하십시오.
- 기체는 극지방에서 GNSS를 사용할 수 없습니다. 대신에 비전 시스템을 사용하십시오.
- 자동차 및 선박과 같은 움직이는 물체에서는 이륙시키지 마십시오.
- 강풍이 불 때는 기체의 수직 속도가 제한될 수 있습니다. 하강기류로 비행하기 위해 기체의 앞부분을 조정하면 더 빠른 수직 속도를 위한 전력 손실을 줄일 수 있습니다.
- 강풍 환경에서 기체가 고속으로 선회하거나 측면 브레이크를 갑자기 돌리면 자세가 불안정해질 수 있습니다. 주의해서 비행하십시오.

비행 제한

GEO(Geospatial Environment Online) 시스템

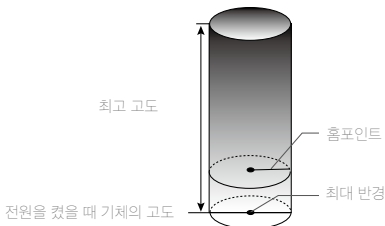
DJI의 GEO(Geospatial Environment Online) 시스템은 비행 안전 및 제한 업데이트에 대한 실시간 정보를 제공하고 UAV가 제한된 공역을 비행하는 것을 방지하는 글로벌 정보 시스템입니다. 예외적인 상황에서 비행이 허용되도록 제한 지역을 잠금 해제할 수 있습니다. 그 전에 사용자는 의도한 비행 지역의 현재 제한 수준에 따라 잠금 해제 요청을 제출해야 합니다. GEO 시스템은 현지 법률 및 규정을 완전히 준수하지 않을 수 있습니다. 사용자는 자신의 비행 안전에 대한 책임이 있으며 제한 지역에서 비행 잠금 해제를 요청하기 전에 관련 법률 및 규제 요건에 대해 현지 당국에 문의해야 합니다. GEO 시스템에 대한 자세한 내용은 <https://www.dji.com/flysafe>를 방문하십시오.

비행 제한

안전상의 이유로 사용자가 기체를 안전하게 작동할 수 있도록 비행 제한이 기본으로 활성화되어 있습니다. 사용자는 고도와 거리에 대한 비행 제한을 설정할 수 있습니다. GNSS를 사용할 수 있을 때는 비행 안전을 관리하기 위해 고도 제한, 거리 제한 및 GEO 구역이 함께 적용됩니다. GNSS를 사용할 수 없는 경우에만 고도를 제한할 수 있습니다.

비행 고도 및 거리 제한

최고 비행 고도는 기체의 비행 고도를 제한하는 반면 최대 비행 거리는 홈포인트 주변의 기체 비행 반경을 제한합니다. 이러한 제한은 비행 안전 향상을 위해 고갈을 사용하여 설정할 수 있습니다.



홈포인트가 비행 중 수동으로 업데이트되지 않았음

강한 GNSS 신호

	제한	고글
최고 고도	기체의 고도는 고글에서 지정된 값을 초과할 수 없습니다.	알림 메시지: 최고 비행 고도 도달함.
최대 반경	기체에서 홀포인트까지의 직선 거리는 고글에서 설정한 최대 비행 거리를 초과할 수 없습니다.	알림 메시지: 최대 비행 거리 도달함.

약한 GNSS 신호

	제한	고글
최고 고도	조명이 충분하면 고도가 이륙 지점에서 50m로 제한됩니다. 조명이 충분하지 않고 적외선 감지 시스템이 작동하는 경우 고도는 지면에서 3m로 제한됩니다. 조명이 충분하지 않고 적외선 감지 시스템이 작동하지 않는 경우 고도는 이륙 지점에서 50m로 제한됩니다.	알림 메시지: 최고 비행 고도 도달함.
최대 반경	제한 없음	



- 비행 중 GNSS 신호가 약해지더라도, 기체의 전원이 켜져 있을 때 GNSS 신호 디스플레이가 흰색 또는 노란색을 표시하는 한 고도 제한이 적용되지 않습니다.
- 기체가 제한 중 하나에 도달한 경우 사용자는 기체를 계속 제어할 수 있지만 더 멀리 비행할 수는 없습니다. 기체가 최대 반경을 벗어나는 경우 GNSS 신호가 강하면 자동으로 범위 내로 되돌아옵니다.
- 안전성을 위해 공항, 고속도로, 철도역, 철로, 시내 중심가 또는 기타 민감한 지역 근처에서는 비행하지 마십시오. 시야가 확보된 장소에서만 기체를 비행하십시오.

GEO 구역

DJI의 시스템은 안전한 비행 위치를 지정하고 개별 비행에 대한 위험 수준 및 안전성 알림을 제공하며 제한된 공역에 대한 정보를 제공합니다. 모든 제한된 비행 지역은 GEO 구역이라고 하며, 제한 구역, 허가 구역, 경고 구역, 경고 강화 구역 및 고도 제한 구역으로 세분됩니다. 사용자는 이러한 정보를 DJI Fly 앱에서 실시간으로 확인할 수 있습니다. GEO 구역은 공항, 대형 행사장, 비상 사태가 발생한 지역(예: 산불), 원자력 발전소, 교도소, 정부 시설 및 군사 지역이 포함되지만 이에 국한되지 않은 특정 비행 지역입니다. 기본적으로, GEO 시스템은 안전이나 보안 우려가 생길 수 있는 구역으로의 이륙 및 비행을 제한합니다. GEO 구역 지도는 전 세계 GEO 구역에 대한 종합적인 정보를 포함하고 있으며, DJI 공식 웹사이트: <https://www.dji.com/flysafe/geo-map>에서 제공됩니다.

비행 전 체크리스트

1. 고글 배터리, 원격 제어 기기, 인텔리전트 플라이트 배터리 및 모바일 기기가 완전히 충전되었는지 확인하십시오.
2. 프로펠러가 올바르게 단단히 장착되었는지 확인하십시오.
3. 인텔리전트 플라이트 배터리와 고글 배터리가 올바르게 연결되고 고정되어 있는지 확인하십시오.
4. USB-C 포트와 microSD 카드 슬롯 커버가 올바르게 단단히 밀폐되었는지 확인하십시오.
5. 짐벌 및 카메라가 정상적으로 작동하는지 확인하십시오.
6. 모터에 방해가 되는 것이 없는지 그리고 모터가 정상으로 작동하는지 확인하십시오.
7. 고글이 정상적으로 작동하고 동영상 전송을 표시하는지 확인합니다.
8. 짐벌 보호대가 분리되었고 카메라 렌즈와 센서가 깨끗한지 확인하십시오.
9. 고글 안테나가 단단히 설치되고 조종기 안테나가 들어 올려 있는지 확인하십시오.
10. DJI 순정 부품 또는 DJI 공인 부품만 사용하십시오. 인증되지 않은 부품을 사용하면 시스템 오작동 및 비행 안전성 저하의 원인이 될 수 있습니다.

모터 시동/정지

DJI 모션 컨트롤러



잠금 버튼을 두 번 누르면 기체 모터를 시작합니다.

잠금 버튼을 길게 누르면 기체가 자동으로 이륙해 약 1.2m 위로 상승하고 호버링합니다.

기체가 호버링하는 동안 잠금 버튼을 길게 누르면 자동으로 착륙하고 모터를 정지합니다.

DJI FPV 조종기 2

모터 시동

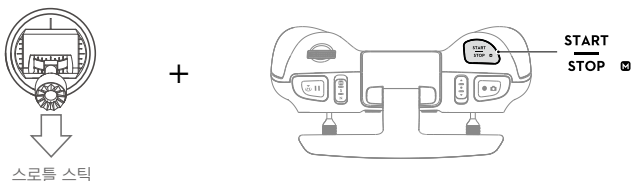
일반/스포츠 모드:

CSC를 사용해 모터를 시작합니다. 양쪽 스틱을 안쪽 또는 바깥쪽 하단 코너로 밀어 모터를 시동합니다. 모터가 회전하기 시작하면 양쪽 스틱을 동시에 놓습니다.



수동 모드:

스로틀 스틱이 최하단 위치에 있는지 확인하고 시작/정지 버튼을 두 번 눌러 모터를 시작합니다.



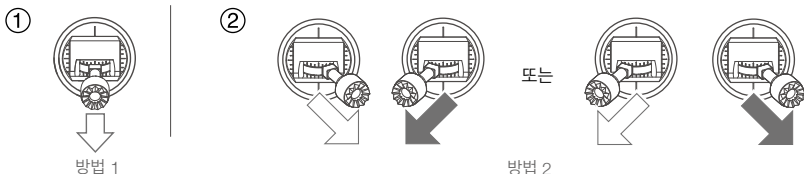
모터 정지

일반/스포츠 모드:

모터는 두 가지 방법으로 정지할 수 있습니다.

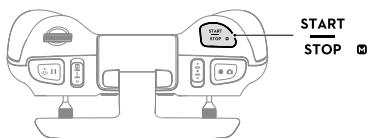
방법 1: 기체가 착륙하면 스로틀 스틱을 아래로 누르고 그대로 유지합니다. 모터가 3초 후에 정지합니다.

방법 2: 기체가 착륙하고 나면 스로틀 스틱을 아래로 누르고 모터를 시작할 때 사용한 것과 같은 CSC를 수행합니다. 모터가 정지하면 두 개의 스틱에서 손을 뗍니다.



수동 모드:

기체가 착륙하면 모터를 정지하기 위해 시작/정지 버튼을 두 번 누릅니다.



비행 중 모터 정지

일반 또는 스포츠 모드를 사용하는 경우, 기체 모터가 멈추거나, 충돌이 발생하거나, 기체가 공중에서 물렁하거나 또는 제어를 벗어나거나 매우 빠르게 상승 또는 하강을 하는 경우와 같은 비상 상황에서만 모션 컨트롤러의 잠금 버튼을 두 번 누르거나 비행 중 조종기에서 CSC를 수행해 모터를 정지할 수 있습니다. 기본 설정은 고글에서 변경할 수 있습니다.

수동 모드를 사용하는 경우 언제든지 조종기에서 시작/정지 버튼을 두 번 눌러 모터를 정지합니다.

- ⚠ • 비행 중 모터를 정지하면 기체가 추락하게 됩니다.

비행 테스트

이륙/착륙 절차

1. 기체 후방이 사용자를 향하게 하여 기체를 시야가 확보된 평평한 지역에 놓습니다.
2. 고글, 원격 제어 기기 및 기체의 전원을 켭니다.
3. 기체 상태 표시등이 천천히 녹색으로 깜빡여서 홈포인트가 기록되고 고글을 착용했음을 나타낼 때까지 기다립니다.
4. 모터를 시작합니다.
5. DJI 모션 컨트롤러의 경우 잠금 버튼을 길게 누르면 기체가 자동으로 이륙하고 약 1.2m 상승한 후 호버링합니다.
DJI FPV 조종기 V2의 경우, 스로틀 스틱을 부드럽게 위로 밀어 이륙합니다.
6. DJI 모션 컨트롤러의 경우, 기체가 호버링하는 동안 잠금 버튼을 길게 누르면 기체가 자동으로 착륙하고 모터가 정지됩니다.
DJI FPV 조종기 V2의 경우, 스로틀 스틱을 아래로 당겨 기체를 착륙시킵니다. 착륙 후에는 모터를 정지합니다.
7. 기체, 고글 및 원격 제어 기기의 전원을 끕니다.

동영상 제안 및 팁

1. 비행 전 체크리스트는 안전한 비행에 도움을 주고 비행 중에 동영상을 촬영할 수 있도록 고안되었습니다. 비행을 시작하기 전에 항상 비행 전 체크리스트를 모두 확인하십시오.
2. 원하는 짐벌 작동 모드를 선택합니다.
3. 사진을 찍거나 동영상을 녹화하려면 일반 모드를 사용하는 것이 좋습니다.
4. 우천 또는 강풍이 부는 날과 같은 악천후에는 비행하지 마십시오.
5. 필요에 가장 맞는 카메라 설정을 선택합니다.
6. 비행 테스트를 수행하여 비행 경로와 미리 보기 장면을 설정합니다.
7. 조종 스틱을 부드럽게 밀어 기체의 움직임을 원활하고 안정적으로 유지합니다.
8. 수동 모드를 사용하는 경우 안전 비행을 보장하기 위해 확 트인 넓고 사람이 거의 없는 곳에서 비행합니다.



자신을 보호하고 주변에 있는 사람들의 안전을 위해 기본적인 비행 지침을 이해하는 것이 중요합니다. 반드시 안전 가이드를 읽어 주십시오.

유지 보수

기체

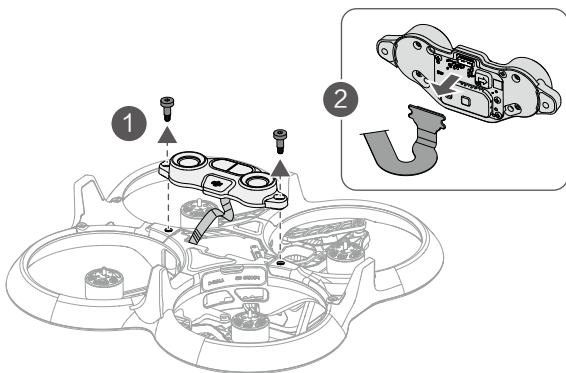
프로펠러 가드 또는 상단 프레임과 같은 기체 구성 요소를 교체하려면 아래 단계를 따르십시오.

- 프로펠러 가드와 상단 프레임을 교체하기 전에 프로펠러와 인텔리전트 플라이트 배터리를 분리하는 것이 좋습니다.

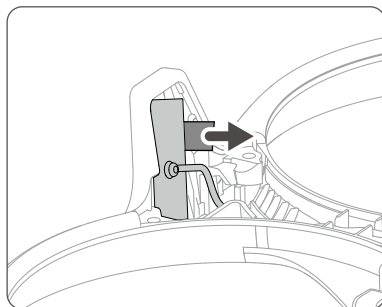
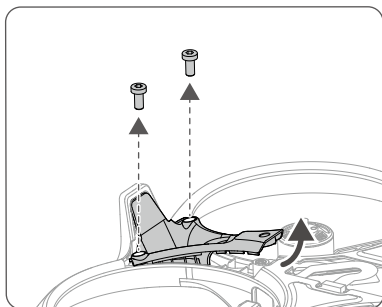
프로펠러 가드

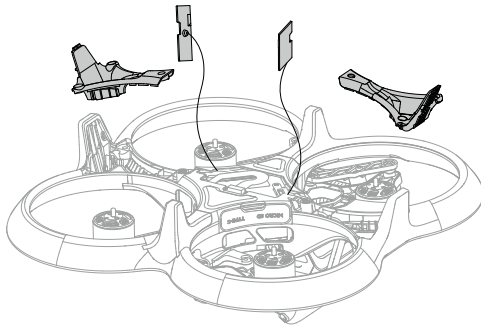
분리

1. 기체를 뒤집고 아래 그림과 같이 2개의 나사를 분리한 다음 비전 모듈을 조심스럽게 분리하고 FPC 커넥터를 분리합니다. 돌이킬 수 없는 손상을 방지하기 위해 케이블을 과도하게 연장하지 마십시오.

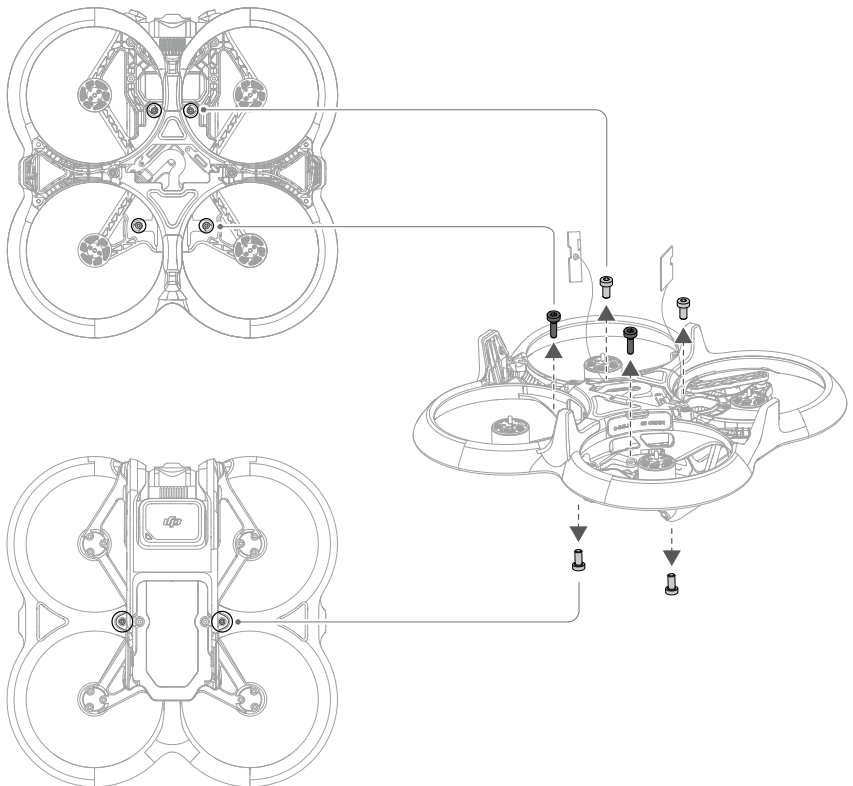


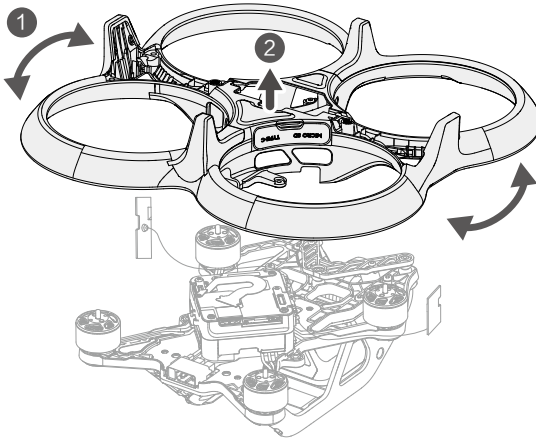
2. 랜딩 기어의 나사 4개를 분리한 다음 안테나 커버를 분리합니다. 스티커를 꼬집어 안테나 보드를 분리한 다음 케이블 홈을 따라 안테나 케이블을 분리합니다.





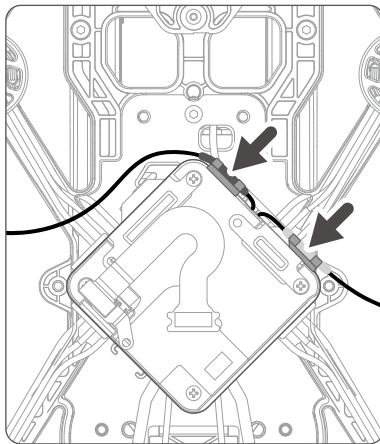
3. 기체 하단의 나사 4개와 상단의 나사 2개를 분리한 다음, 좌우로 부드럽게 돌려 프로펠러 가드를 분리합니다. 케이블이 손상되지 않도록 프로펠러 가드를 무리하게 당기지 말고 주의를 기울여야 합니다.



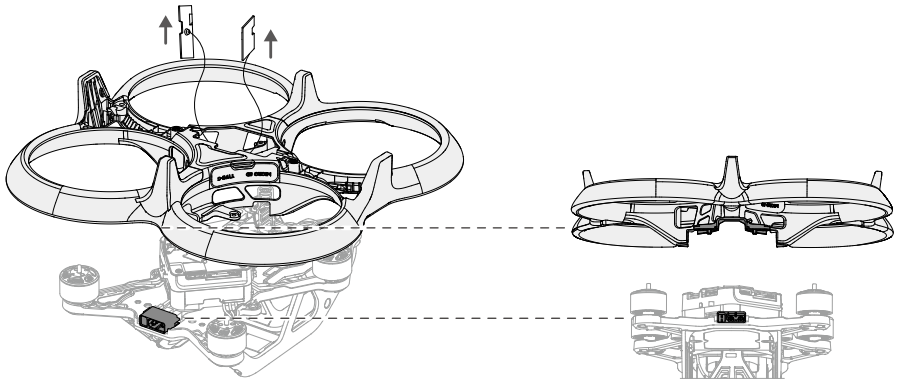


부착

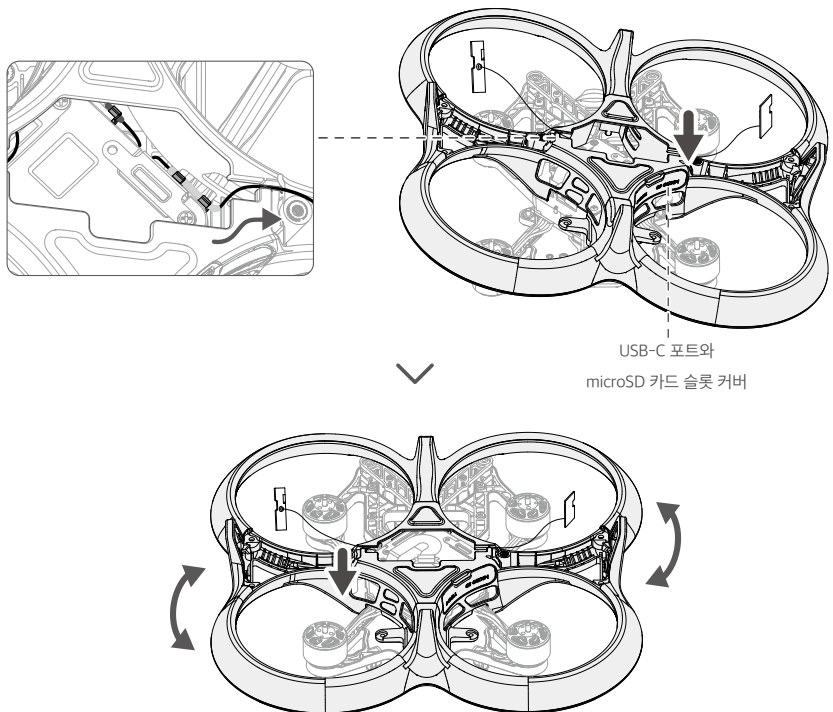
1. 케이블 손상을 방지하기 위해 중앙 모듈 측면의 케이블 슬롯에 안테나 케이블을 고정합니다.



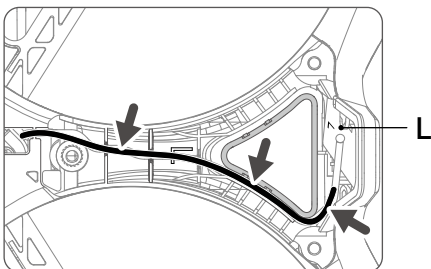
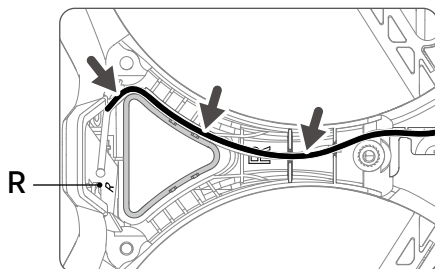
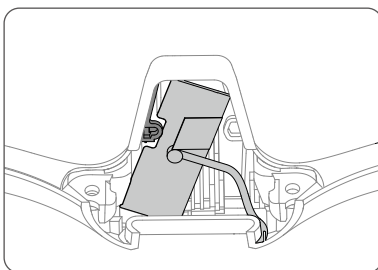
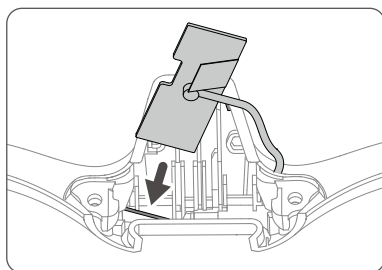
2. 새 프로펠러 가드를 준비하고 2개의 안테나 보드를 프로펠러 가드 중앙의 구멍에 통과시킵니다. 후면의 사각형 홈이 배터리 포트와 정렬되도록 프로펠러 가드를 조정합니다.



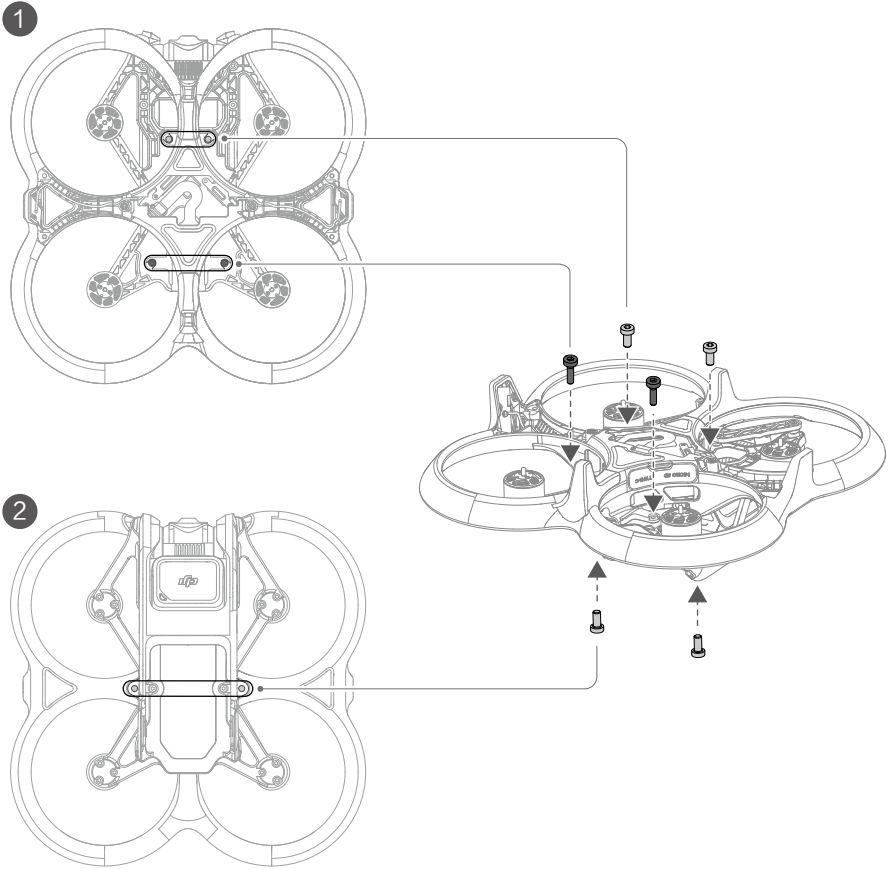
3. 설치 시, USB-C 포트와 microSD 카드 슬롯 커버가 있는 쪽을 먼저 천천히 기울여 누른 후 안테나 케이블이 이 쪽에 걸리지 않도록 주의한 후 프로펠러 가드를 좌우로 부드럽게 돌려 반대쪽을 고정합니다.



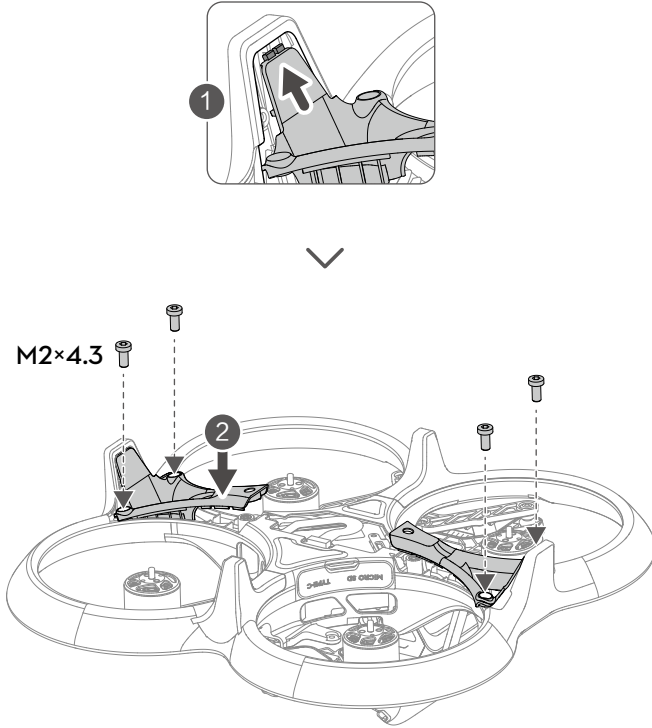
4. 안테나 보드와 프로펠러 가드 내부의 L, R 표시를 확인하고 해당 랜딩 기어에 안테나 보드를 장착합니다. 안테나 보드를 기울여서 랜딩 기어 내측 슬롯에 단단히 고정시킨 후 안테나 케이블을 케이블 홈에 고정하도록 배열합니다.



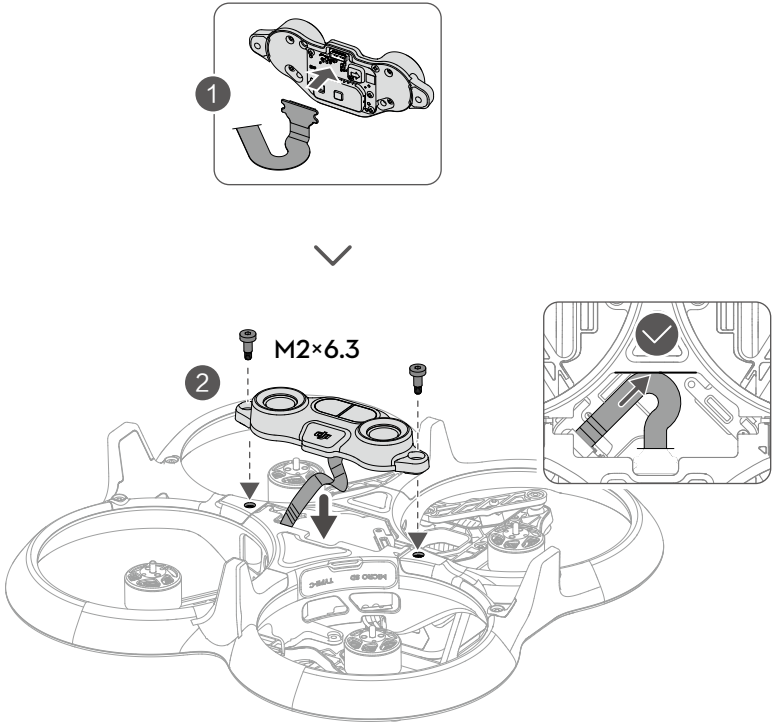
5. 기체 하단의 M2×4.3 나사 2개와 M1.6×5 나사 2개를 차례로 조이고 상단의 M2×4.3 나사 2개를 조입니다. (하단 후면에 있는 2개의 M1.6×5 나사가 상대적으로 더 깊습니다).



6. 안테나 커버의 끝을 랜딩 기어에 삽입하고 안테나 커버를 눌러 프로펠러 가드를 맞춘 다음 M2×4.3 나사 4개를 조입니다. 양쪽의 안테나와 안테나 커버가 단단히 설치되었는지 확인하십시오.



7. 비전 모듈의 모양과 프로펠러 가드 중앙의 개구부 위치를 확인한 후 FPC 케이블을 비전 모듈에 올바르게 연결하십시오. FPC 케이블이 프로펠러 가드 내부에 완전히 삽입되었는지 확인한 후, M2×6.3 나사 2개를 조여 설치를 완료합니다.

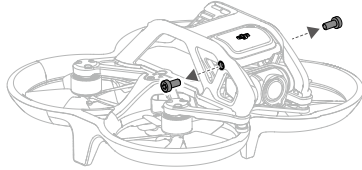


- 프로펠러와 접촉을 피하기 위해 USB-C 포트와 microSD 카드 슬롯 커버가 정확하고 안전하게 밀봉되었는지 확인하십시오.

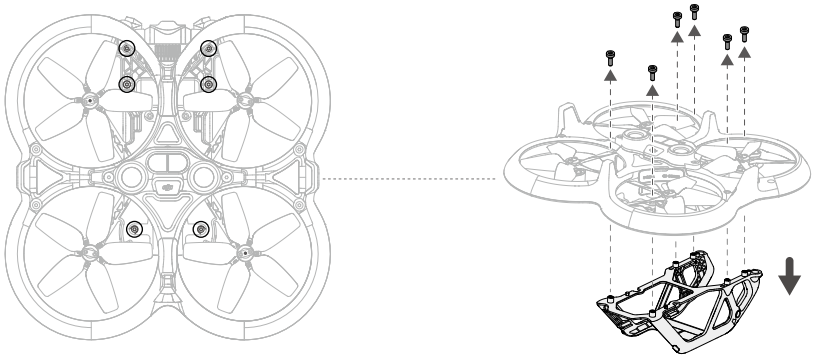
상단 프레임

분리

1. 상단 프레임의 양쪽에 있는 2개의 나사를 분리합니다.

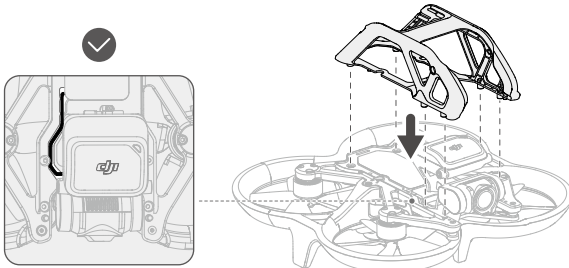


2. 기체를 뒤집고 아래 그림과 같이 나사 6개를 분리한 다음 상단 프레임을 분리합니다. 위의 GNSS 모듈이 손상되지 않도록 상단 프레임을 부드럽게 분리합니다.

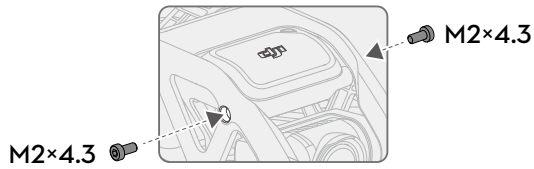
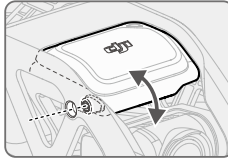


부착

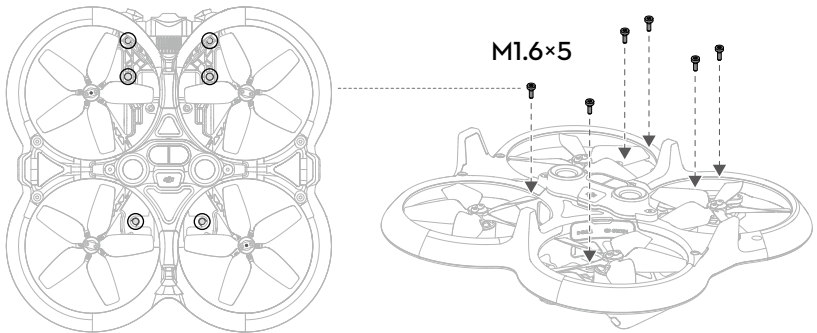
1. 새 상단 프레임을 준비하여 기체 상단에 설치합니다. 손상을 방지하기 위해 해당 구멍을 정렬하고 짐벌과 카메라 케이블이 훔에 있는지 확인합니다.



2. 모듈의 나사 구멍이 상단 프레임 양쪽의 나사 구멍과 정렬되도록 GNSS 모듈의 위치를 조정한 다음 2개의 M2×4.3 나사를 조입니다.



3. 하단에 있는 6개의 M1.6×5 나사를 조여 설치를 완료합니다.



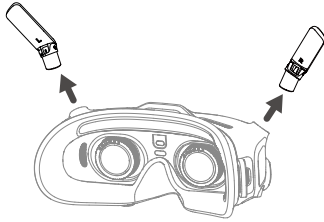
고글

DJI 고글 2

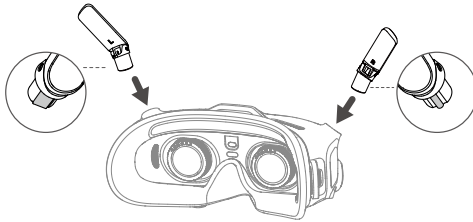
안테나 교체

안테나가 손상된 경우 DJI 애프터 서비스에 연락하여 교체용 새 안테나를 구입할 수 있습니다.

안테나를 제거하려면 안테나 바닥을 잡고 위쪽으로 잡아당깁니다.

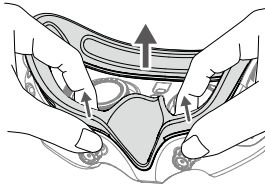


설치 시 좌 우 안테나를 구분하여 안테나가 포트에 정확히 맞춰져 있는지 확인하십시오.

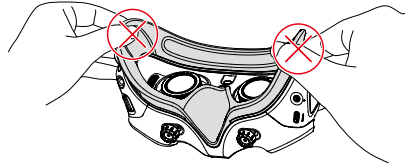


폼 패딩 교체

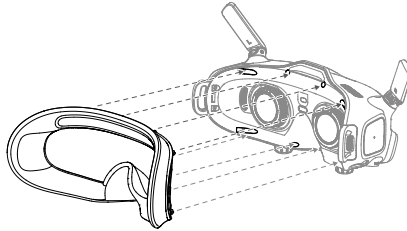
1. 폼 패딩의 바닥을 잡고 아래 그림과 같이 부드럽게 제거합니다.



- ⚠ • 폼 패딩을 제거할 때 측면을 당기지 마십시오. 그렇게 하지 않으면 패딩이 손상될 수 있습니다.



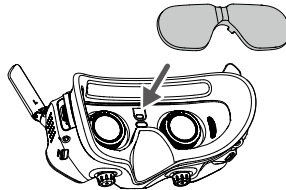
2. 새 폼 패딩의 포지셔닝 줄을 고글의 포지셔닝 구멍에 맞춰 장착하고 왼쪽과 오른쪽을 누릅니다. "딸깍" 소리가 난 후 폼 패딩과 고글 사이에 틈이 없는지 확인하십시오.



렌즈 세척 및 점검

부드럽고 마른 깨끗한 천을 사용하여 각 렌즈의 중앙에서 바깥쪽 가장자리까지 원을 그리며 닦습니다.

고글을 사용하지 않을 때 렌즈를 보호하기 위해 스크린 보호 필름을 다시 부착하십시오.



- ⚠ • 청소하기 전에 전원 콘센트에서 고글을 분리하고 연결된 케이블이 없는지 확인하십시오.
- 렌즈를 알코올로 닦지 마십시오.
 - 렌즈는 섬세합니다. 부드럽게 청소하십시오. 긁힘이 발생하지 않도록 하십시오. 보기 품질에 영향을 미칩니다.
 - 높은 온도와 습한 환경으로 인해 렌즈 및 기타 광학 부품이 손상되지 않도록 고글을 건조한 실온에 보관하십시오.
 - 스크린 손상을 피하기 위해 렌즈가 직사광선에 닿지 않게 하십시오.

DJI FPV 고글 V2

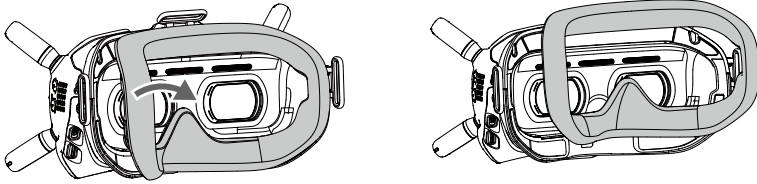
청소

청소하기 전에 전원 콘센트에서 고글을 분리하고 연결된 케이블이 없는지 확인하십시오.

부드럽고 깨끗한 천으로 고글의 표면을 닦아 줍니다. 폼 패딩을 청소하려면 깨끗한 물에 천을 적시고 폼 패딩을 닦으십시오.

폼 패딩 교체

폼 패딩은 벨크로를 이용해 고글에 부착됩니다. 폼 패딩을 교체할 때 왼쪽 또는 오른쪽에서 점차적으로 벗겨 내십시오. 새 폼 패딩을 고글에 맞추고 폼 패딩을 아래로 눌러 단단히 부착하십시오.



렌즈 유지 보수

포함된 청소용 천으로 렌즈를 부드럽게 닦아 줍니다.

1. 청소용 천에 알코올 또는 렌즈 클리너를 적십니다.
2. 렌즈 가운데에서 바깥쪽으로 원을 그리듯이 닦아 줍니다.



- 폼 패딩을 알코올로 닦지 마세요.
- 렌즈는 섬세합니다. 부드럽게 청소하십시오. 긁힘이 발생하지 않도록 하십시오. 보기 품질에 영향을 미칩니다.
- 높은 온도와 습도 환경으로 인해 렌즈가 손상되지 않도록 고글을 건조한 실온에 보관하십시오.

부록

사양

DJI Avata

기체	
모델명	QF2W4K
이륙 무게	약 410 g
크기 (L×W×H)	180×80×80 mm
대각선 길이	120 mm
최대 상승 속도	6 m/s (일반/스포츠타 모드)
최대 하강 속도	6 m/s (일반/스포츠타 모드)
최대 수평 속도 (해수면 근접, 무풍)	8 m/s (일반 모드) 14 m/s (스포츠타 모드) 27 m/s (수동 모드)
최대 실용 상승 한계 고도(해발)	5000 m
최대 호버링 시간	약 18분
최대 비행 거리	11.6 km
내풍 가능 최대 풍속	10.7 m/s
작동 온도	-10~40 °C
GNSS	GPS + Galileo + BeiDou
호버링 정확도 범위	수직: ±0.1 m (비전 포지셔닝 사용 시), ±0.5 m (GNSS 포지셔닝 사용 시) 수평: ±0.3 m (비전 포지셔닝 사용 시), ±1.5 m (GNSS 포지셔닝 사용 시)
안테나	듀얼 안테나, 2T2R
내부 저장 장치	20 GB
전송	
작동 주파수	2.400~2.4835 GHz (Rx) 5.725~5.850 GHz (Tx/Rx)
송신기 출력 (EIRP)	5.8 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <30 dBm (SRRC)
통신 주파수 대역	최대 40 MHz
라이브 뷰 모드 및 지연율	DJI 고글 2와 사용할 때 1080p/100fps: 최저 전송 지연율은 30ms입니다 1080p/60fps: 최저 전송 지연율은 40ms입니다 DJI FPV 고글 V2와 사용할 때 810p/120fps: 최저 전송 지연율은 28ms 이내입니다 810p/60fps: 최저 전송 지연율은 40ms 이내입니다
최대 동영상 비트전송률	50 Mbps
최대 전송 범위	10 km (FCC), 2 km (CE), 6 km (SRRC)
오디오 전송	아니오
짐벌	
기계적 범위	틸트: -95° ~ +75°
제어 가능 회전 범위	틸트: -80° ~ +65°
안정화 시스템	단일 축(틸트)
최대 제어 가능 속도	60 °/s
비틀림 진동 범위	±0.01° (일반 모드)
전자식 롤 축	라이브 뷰 보정은 지원되지 않고, 동영상 보정은 지원합니다

감지 시스템	
하향 비전 시스템	적외선 센서 측정 범위: 10 m 정밀 측정 범위: 0.5~10 m 유효 측정 범위: 0.5~20 m
작동 환경	반사율이 >20%인 비반사 식별 가능한 표면 충분한 조명(>15 럭스)
카메라	
이미지 센서	1/1.7" CMOS, 유효 픽셀: 48 MP
렌즈	FOV: 155° 환산 초점 거리: 12.7 mm 실제 초점 거리: 2.34 mm 조리개: f/2.8 포커스 모드: 고정 포커스 포커스 범위: 0.6 m ~ ∞
ISO 범위	100 ~ 6400 (자동) 100 ~ 25600 (수동)
셔터 속도	1/8000~1/50초 (사진) 1/8000~1/50초 (동영상)
스틸 사진 모드	단일 촬영
최대 사진 크기	4000×3000
사진 파일 형식	JPEG
동영상 해상도	DJI 고글 2와 사용: 4K@50/60fps 2.7K@50/60/100fps 1080p@50/60/100fps DJI FPV 고글 V2와 사용: 4K@50/60fps 2.7K@50/60/100/120fps 1080p@50/60/100/120fps
동영상 파일 형식	MP4
최대 동영상 비트전송률	150 Mbps
컬러 프로파일	표준, D-Cinelike
RockSteady EIS	지원됨(꺼짐, RockSteady, HorizonSteady)
왜곡 보정	지원됨(표준, 광각, 초광각)
지원 파일 시스템	exFAT (권장) FAT32
인텔리전트 플라이트 배터리	
용량	2420 mAh
표준 전압	14.76 V
최대 충전 전압	17 V
배터리 유형	Li-ion
화학 시스템	LiNiMnCoO2
에너지	35.71 Wh@0.5C
방전 속도	7C (일반)
무게	약 162 g
충전 온도 범위	5~40 °C

SD 카드

microSD 카드 지원됨	microSD 카드, UHS-I 속도 등급 3 SanDisk Extreme 32GB U3 V30 A1 microSDXC SanDisk Extreme Pro 32GB U3 V30 A1 microSDXC
권장 microSD 카드	Kingston Canvas Go!Plus 64GB U3 V30 A2 microSDXC Kingston Canvas React Plus 64GB U3 V90 A1 microSDXC Kingston Canvas React Plus 128GB U3 V90 A1 microSDXC Kingston Canvas React Plus 256GB U3 V90 A1 microSDXC Samsung PRO Plus 256GB V30 U3 V30 A2 microSDXC



- DJI Avata는 기체 과열을 방지하기 위해 프로펠러의 기류를 사용하여 열을 발산합니다. 기체가 장시간 대기 모드에 있으면 온도가 상승할 수 있습니다. 이 상황에서 내장 온도 제어 시스템은 현재 온도를 감지할 수 있으며 과열을 방지하기 위해 기체의 전원을 자동으로 끕니다. 기체가 정지 상태에 있는 일반적인 대기 시간은 다음과 같습니다. 이러한 시간을 초과할 경우, 기체가 과열 방지를 위해 자동으로 전원을 끌 수 있습니다(주변 온도 25°C의 실내 환경에서 테스트).
 - a. 지상에서 대기 모드 실행 시: 약 21분;
 - b. 펌웨어 업데이트 시: 약 18분(기체 전원을 켜 후 10분 이내에 업데이트하십시오. 그렇지 않으면 과열로 인해 업데이트가 실패할 수 있습니다);
 - c. USB-C 포트를 사용하여 컴퓨터에 연결하면 기체가 과열되지 않고 더 오래 사용할 수 있습니다.
- 이 사양은 최신 펌웨어로 테스트를 통해 확인되었습니다. 펌웨어 업데이트는 성능을 향상시킬 수 있습니다. 최신 펌웨어로 업데이트하는 것이 좋습니다.

DJI 고글 2

고글	
모델명	RCDS18
무게	약 290 g (헤드밴드 포함)
크기	167.4×103.9×81.31 mm (안테나를 접었을 때) 196.69×103.9×104.61 mm (안테나를 펼쳤을 때)
화면 크기 (단일 화면)	0.49 인치
해상도 (단일 화면)	1920×1080
스크린 주사율	최대 100 Hz
FOV	51°
IPD 범위	56~72 mm
디옵터 범위	+2.0 D ~ -8.0 D
전송	
작동 주파수	2.400~2.4835 GHz, 5.725~5.850 GHz
송신기 출력 (EIRP)	2.4 GHz: <30 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC/KC) 5.8 GHz: <30 dBm (FCC), <23 dBm (SRRC), <14 dBm (CE/KC)
Wi-Fi	
프로토콜	Wi-Fi 802.11b/a/g/n/ac
작동 주파수	2.400~2.4835 GHz 5.150~5.250 GHz (실내 전용) 5.725~5.850 GHz
송신기 출력 (EIRP)	2.4 GHz: <20 dBm (FCC/CE/SRRC/MIC/KC) 5.1 GHz: <20 dBm (FCC/CE/MIC/KC) 5.8 GHz: <20 dBm (FCC/SRRC/KC), <14 dBm (CE)
Bluetooth	
프로토콜	Bluetooth 5.2
작동 주파수	2.400~2.4835 GHz
송신기 출력 (EIRP)	<8 dBm
최대 동영상 비트전송률	50 Mbps
지원 동영상 녹화 형식	MOV
지원 동영상 재생 형식	MP4, MOV (동영상 파일 형식: H.264, H 265, 오디오 형식: ACC, PCM)
Wi-Fi 무선 스트리밍	DLNA
작동 온도	-10~40 °C
입력 전력	DJI 고글 2 배터리
microSD 카드 지원됨	microSD 카드, 최대 256 GB
DJI 고글 2 배터리	
무게	약 122 g
크기	73.04×40.96×26 mm
용량	1800 mAh
전압	7~9 V = 1.5 A
배터리 유형	Li-ion
화학 시스템	LiNiMnCoO2
에너지	18 Wh
충전 온도 범위	0~45 °C
최대 충전 전력	12.6 W (5 V = 2 A / 9 V = 1.4 A)
작동 시간	약 2시간

DJI FPV 고급 V2

고급	
모델명	FGDB28
무게	약 420 g (헤드밴드 및 안테나 포함)
크기	184×122×110 mm (안테나 제외) 202×126×110 mm (안테나 포함)
스크린 크기	2인치
화면 해상도 (단일 화면)	1440×810
스크린 주사율	144 Hz
FOV	30° ~ 54°, 이미지 크기: 50~100%
IPD 범위	58~70 mm
작동 주파수	2.400~2.4835 GHz, 5.725~5.850 GHz
송신기 출력 (EIRP)	2.4 GHz: ≤28.5 dBm (FCC), ≤20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.8 GHz: ≤31.5 dBm (FCC), ≤19 dBm (SRRC), ≤14 dBm (CE)
통신 주파수 대역	최대 40 MHz
최대 동영상 비트 전송률	50 Mbps
지원 동영상 녹화 형식	MOV (동영상 파일 형식: H.264)
지원 동영상 재생 형식	MP4, MOV, MKV (동영상 파일 형식: H.264, 오디오 형식: AAC-LC, AAC-HE, AC-3, MP3)
작동 온도	0~40 °C
입력 전력	DJI FPV 고급 배터리
microSD 카드 지원됨	microSD 카드, 최대 256 GB
DJI FPV 고급 배터리	
무게	약 119 g
크기	73.04×40.96×26 mm
용량	1800 mAh
전압	최대 9 V
배터리 유형	LiPo 2S
화학 시스템	LiNiMnCoO2
에너지	18 Wh
충전 온도 범위	0~45 °C
최대 충전 전력	10 W
작동 시간	약 1시간 50분

DJI 모션 컨트롤러

모델명	FC7BMC
무게	약 167 g
작동 주파수	2.400~2.4835 GHz, 5.725~5.850 GHz
송신기 출력 (EIRP)	2.4 GHz: ≤28.5 dBm (FCC), ≤20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.8 GHz: ≤31.5 dBm (FCC), ≤19 dBm (SRRC), ≤14 dBm (CE)
작동 온도	-10~40 °C
작동 시간	약 5시간

DJI FPV 조종기 2

모델명	FC7BGC
무게	약 346 g
크기	190×140×51 mm
작동 주파수	2.400~2.4835 GHz, 5.725~5.850 GHz
송신기 출력 (EIRP)	2.4 GHz: ≤28.5 dBm (FCC), ≤20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.8 GHz: ≤31.5 dBm (FCC), ≤19 dBm (SRRC), ≤14 dBm (CE)
작동 온도	-10~40 °C
충전 시간	약 2시간 30분
작동 시간	약 9시간

펌웨어 업데이트

펌웨어를 업데이트하려면 다음 방법 중 하나를 이용하십시오.

1. DJI Fly 앱을 사용하여 기체, 고글, 원격 제어 기기를 포함한 전체 기기 세트의 펌웨어를 업데이트하십시오.
2. DJI Assistant 2(소비자 드론 시리즈용)를 사용하여 기기 하나씩 펌웨어를 업데이트합니다.

DJI Fly 사용

기체, 고글 및 원격 제어 기기의 전원을 켭니다. 모든 기기가 연동되어 있는지 확인하십시오. 고글의 USB-C 포트를 모바일 기기에 연결하고, DJI Fly를 실행한 다음 메시지에 따라 업데이트합니다. 인터넷 연결이 필요합니다.

DJI Assistant 2(소비자 드론 시리즈용) 사용

1. 기체의 전원을 켜고 USB-C 케이블을 사용하여 기체를 컴퓨터에 연결합니다.
2. DJI Assistant 2(소비자 드론 시리즈용)를 실행하고 DJI 계정으로 로그인합니다.
3. 기기를 선택하고 화면 왼쪽의 '펌웨어 업데이트'를 클릭합니다.
4. 펌웨어 버전을 선택합니다.
5. 펌웨어가 자동으로 다운로드 및 업데이트됩니다.
6. 펌웨어 업데이트 완료 후, 기체가 자동으로 재시작합니다.



- 펌웨어를 업데이트하는 모든 단계를 따르십시오. 그렇지 않으면 업데이트가 실패할 수 있습니다.
- 펌웨어 업데이트는 몇 분 정도 소요됩니다. 펌웨어를 업데이트할 때, 짐벌이 늘어지고 기체가 재부팅되는 것은 정상입니다. 업데이트가 완료될 때까지 기다리십시오.
- 업데이트 중에 컴퓨터가 인터넷에 연결되어 있는지 확인하십시오.
- 펌웨어를 업데이트하기 전에 기기의 전원이 충분한지 확인하십시오.
- 업데이트 중에는 USB-C 케이블을 분리하지 마십시오.
- 업데이트가 완료된 후 업데이트해야 하는 추가 배터리가 있는 경우 이를 기체에 삽입하고 기체의 전원을 켭니다. 배터리를 업데이트하라는 메시지가 고글에 표시됩니다. 이륙 전에 배터리를 업데이트해야 합니다.
- 업데이트는 RTH 고도 및 최대 비행 거리와 같은 다양한 비행 매개변수를 재설정할 수 있음을 유의하십시오. 업데이트하기 전에 사용자의 기본 설정을 기록해 두고 업데이트 후 다시 조정하십시오.

A/S 정보

A/S 서비스 정책, 수리 서비스 및 지원에 대한 자세한 내용은 <https://www.dji.com/support>를 참조하십시오.



문의
DJI 고객센터

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

이 문서의 내용은 언제든지 변경될 수 있습니다.

최신 버전은 다음 웹사이트에서 다운로드하십시오.

<https://www.dji.com/avata>

이 문서에 관한 질문은 DocSupport@dji.com으로 메시지를 보내
DJI에 문의하십시오.

DJI 및 DJI AVATA는 DJI의 상표입니다.

Copyright © 2022 DJI All Rights Reserved.