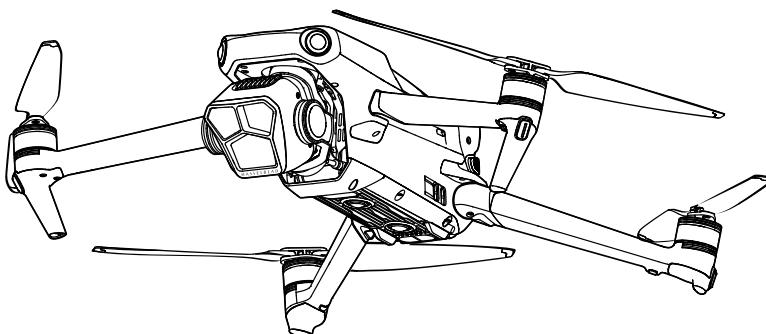


dji MAVIC 3 PRO

사용자 매뉴얼

v1.4 2024.08





DJI는 본 문서의 저작권과 함께 모든 권리를 보유합니다. DJI에서 달리 승인하지 않는 한, 귀하는 문서를 복제, 양도 또는 판매하여 문서 또는 문서의 일부를 사용하거나 다른 사람이 사용하도록 허용할 수 없습니다. 사용자는 이 문서와 그 내용을 DJI UAV 작동 지침으로만 참조해야 합니다. 문서를 다른 용도로 사용해서는 안됩니다.

Q 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.

수정 로그

버전	날짜	수정 내용
v1.2	2023.09	비전 어시스트, AR RTH, 비전 포지셔닝 및 장애물 회피 전환, 프레임 가이드 등 추가.
v1.4	2024.08	일부 국가 및 지역에서 강화된 전송 지원 추가.

매뉴얼 참고 사항

범례

⚠ 중요

💡 힌트 및 팁

📖 참조

첫 비행 전 읽어야 할 내용

DJI™는 사용자에게 튜토리얼 동영상과 다음 문서를 제공합니다.

1. 안전 가이드
2. 쿼 스타트 가이드
3. 사용자 매뉴얼

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

튜토리얼 동영상

DJI MAVIC™ 3 Pro를 안전하게 사용하는 방법을 설명하는 튜토리얼 동영상을 보려면 해당 기체에 따라 링크로 이동하거나 QR 코드를 스캔하십시오.

MAVIC 3 PRO CINE



<https://s.dji.com/guide57>

MAVIC 3 PRO



<https://s.dji.com/guide56>

DJI Fly 앱 다운로드

비행 중에는 DJI Fly를 사용해야 합니다. 최신 버전을 다운로드하려면 위에 있는 QR 코드를 스캔하십시오.

- ⚠
- DJI RC Pro 및 DJI RC 조종기에는 DJI Fly 앱이 미리 설치되어 있습니다. DJI RC-N1 조종기 사용 시에는 사용자가 모바일 기기에 DJI Fly 앱을 다운로드해야 합니다.
 - DJI Fly가 지원되는 Android 및 iOS 운영 체제 버전을 확인하려면 <https://www.dji.com/downloads/djiapp/dji-fly>를 방문하십시오.

* 비행 중, 앱에 연결되어 있지 않거나 앱에 로그인하지 않은 경우에는 안전 강화를 위해 비행 고도와 거리를 각각 30m와 50m로 제한합니다. 이 사항은 DJI Fly 및 DJI 기체와 호환되는 모든 앱에 적용됩니다.

DJI Assistant 2 다운로드

DJI ASSISTANT™ 2(소비자 드론 시리즈용) 다운로드

<https://www.dji.com/mavic-3-pro/downloads>

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

목차

매뉴얼 참고 사항	3
범례	3
첫 비행 전 읽어야 할 내용	3
튜토리얼 동영상	3
DJI Fly 앱 다운로드	3
DJI Assistant 2 다운로드	4
제품 개요	9
소개	9
주요 특징	9
처음 사용	10
기체 준비	10
조종기 준비	11
DJI Mavic 3 Pro 기체 활성화	12
기체와 조종기 바인딩	12
펌웨어 업데이트	12
개요	13
기체	13
DJI RC Pro	14
DJI RC 조종기	17
비행 안전	20
비행 환경 요건	20
책임감을 갖고 기체 작동하기	20
비행 제한	21
GEO(Geospatial Environment Online) 시스템	21
비행 제한	21
GEO 구역	22
GEO 구역 잠금 해제	23
비행 전 체크리스트	23
기본 비행	23
자동 이륙 / 착륙	23
모터 시동 / 정지	24
기체 제어	25
이륙 / 착륙 절차	26
동영상 제안 및 팁	26
인텔리전트 플라이트 모드	27
FocusTrack	27
MasterShot	31
QuickShot	32
하이퍼랩스	34

웨이포인트 비행	36
크루즈 컨트롤	40
기체	42
비행 모드	42
기체 상태 표시등	43
리던 투 훔	44
스마트 RTTH	45
배터리 부족 RTTH	47
페일세이프 RTTH	47
착륙 보호	48
정밀 착륙	49
비전 시스템 및 적외선 감지 시스템	50
감지 범위	50
비전 시스템 사용	51
고급 조종사 지원 시스템 (APAS)	53
착륙 보호	53
비전 어시스트	54
충돌 경고	55
비행 기록계	56
프로펠러	56
프로펠러 부착	56
프로펠러 분리	56
인텔리전트 플라이트 배터리	57
배터리 기능	57
배터리 사용	58
배터리 충전	59
배터리 장착 / 분리	62
짐벌 및 카메라	63
짐벌 프로필	63
짐벌 작동 모드	63
카메라 프로필	64
사진과 동영상 저장 및 내보내기	65
QuickTransfer	65
사용법	65
조종기	68
DJI RC Pro	68
조작	68
조종기 LED	73
조종기 경고	73
최적 전송 구역	73
조종기 연동	74

터치스크린 조작	75
고급 기능	77
DJI RC	78
조작	78
조종기 LED	82
조종기 경고	83
최적 전송 구역	83
조종기 연동	84
터치스크린 조작	85
고급 기능	87
DJI Fly 앱	89
홈	89
카메라 뷰	90
버튼 설명	90
스크린 바로 가기	94
설정	95
안전성	95
제어	96
카메라	96
전송	97
정보	98
부록	100
사양	100
카메라 기능 매트릭스	108
펌웨어 업데이트	109
DJI Fly 사용	109
DJI Assistant 2(소비자 드론 시리즈용) 사용	109
강화된 전송	110
DJI 셀룰러 동글 설치	110
강화된 전송 사용	112
보안 전략	112
조종기 사용 유의 사항	112
4G 네트워크 요구 사항	113
비행 후 체크리스트	114
점검 지침	114
문제 해결 절차	115
위험 및 경고	115
폐기	115
FAR 원격 ID 준수 정보	117
A/S 정보	117

제품 개요

이 섹션은 제품의 주요 기능을 소개합니다.

제품 개요

소개

DJI Mavic 3 Pro는 적외선 감지 시스템과 전방위 비전 시스템을 모두 갖추고 있어, 모든 방향의 장애물을 회피하면서 실내와 야외에서 호버링 및 비행뿐만 아니라 자동 리턴 투 홈(RTH)도 가능합니다. 기체의 최대 비행 속도는 75.6km/h이며, 최대 비행시간은 43분입니다.

DJI RC Pro 및 DJI RC 조종기는 1920x1080 픽셀 해상도의 5.5" 내장 스크린을 탑재했습니다. 사용자는 Wi-Fi를 통해 인터넷에 연결할 수 있으며, Android 운영 체제에 블루투스 및 GNSS를 포함하고 있습니다. 조종기에는 사용자 설정 버튼과 함께 다양한 기체 및 짐벌 컨트롤이 탑재되어 있습니다. DJI RC Pro는 고화도 스크린을 갖추고 있으며 최대 작동 시간은 3시간입니다. DJI RC의 최대 작동 시간은 4시간입니다.

주요 특징

짐벌 및 카메라: DJI Mavic 3 Pro는 4/3 CMOS 센서 Hasselblad 카메라를 탑재했으며, 12-bit RAW 형식 사진 및 다이내믹 레인지 최대 12.8 스톰 촬영이 가능합니다. 1/1.3" 미디엄 망원 카메라와 1/2" 망원 카메라도 탑재해 3배 또는 7배 광학 줌으로 4K/60fps 동영상을 촬영할 수 있습니다. 새롭게 추가한 10-bit D-Log M 컬러 모드를 통해 후편집 색보정을 보다 편리하게 수행할 수 있습니다.

동영상 전송: DJI Mavic 3 Pro는 DJI의 장거리 전송 O3+ 기술을 통해 기체로부터 모바일 DJI Fly 앱까지 최대 15km의 전송 범위와 최고 1080p/60fps 동영상 화질을 제공합니다. 조종기는 2.4GHz와 5.8GHz에서 작동하며, 최상의 전송 채널을 자동으로 선택할 수 있습니다.

인텔리전트 플라이트 모드: 고급 조종사 지원 시스템 (APAS) 기능으로 기체가 모든 방향의 장애물을 회피하기 때문에 사용자는 기체 조작에 집중할 수 있습니다. FocusTrack, MasterShot, 하이퍼랩스, QuickShot 또는 웨이포인트 비행과 같은 인텔리전트 플라이트 모드를 통해 사용자는 사진이나 동영상을 쉽게 촬영할 수 있습니다.

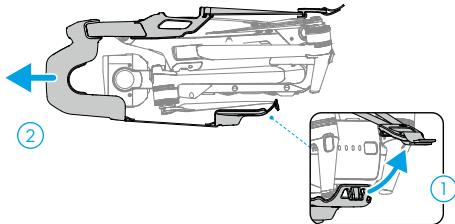
- 💡 • DJI Mavic 3 Pro Cine 기체에만 내장 1TB SSD가 탑재되어 있으며, Apple ProRes 422 HQ, ProRes 422, ProRes 422 LT 코덱 동영상 촬영 및 저장을 지원합니다. 그 외에, 이 사용자 매뉴얼에 설명된 특징과 기능은 DJI Mavic 3 Pro 및 DJI Mavic 3 Pro Cine 기체에 모두 적용됩니다.
- ⚠ • 최대 비행시간은 무풍 환경에서 32.4km/h의 비행 속도를 유지하며 측정한 값입니다. 최대 비행 속도는 무풍 환경의 해수면 고도에서 테스트했습니다.
- 원격 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 작동 시간은 실험실 환경에서 테스트했습니다. 이 값은 참조용으로만 사용해야 합니다.
- 일부 지역에서는 5.8GHz를 지원하지 않습니다. 현지 법률 및 규정을 준수하십시오.

처음 사용

DJI Mavic 3 Pro는 접은 상태로 포장됩니다. 기체를 펼치고 조종기를 준비하는 방법은 다음과 같습니다.

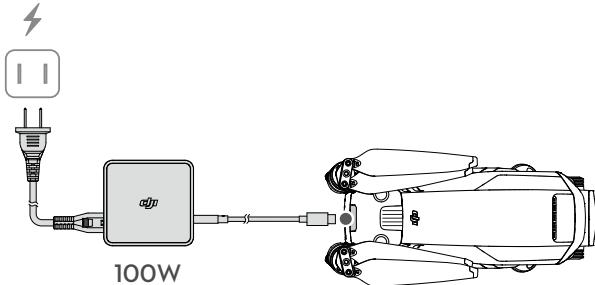
기체 준비

- 보관 커버를 제거합니다.

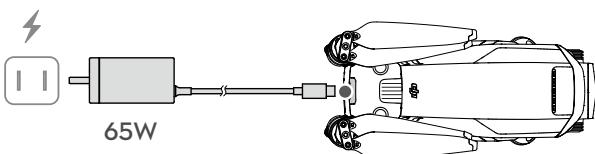


- 모든 인텔리전트 플라이트 배터리는 안전을 위해 최대 절전 모드 상태로 배송됩니다. 처음 사용 시 제공된 충전기를 사용하여 인텔리전트 플라이트 배터리를 충전하고 활성화하십시오.

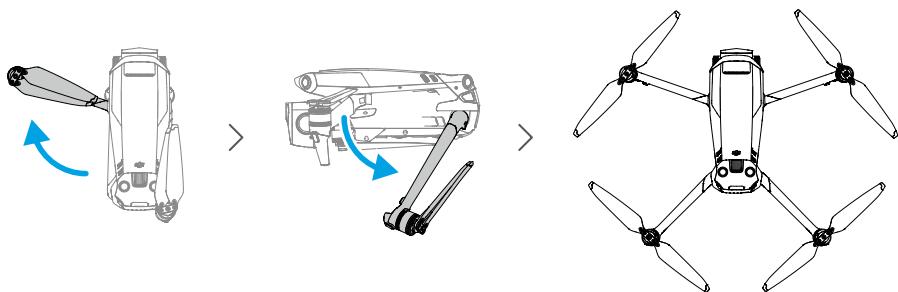
 - DJI 100W USB-C 전원 어댑터를 사용하는 경우, 인텔리전트 플라이트 배터리 하나를 완전히 충전하는 데는 약 1시간 20분이 소요됩니다.



- DJI 65W 휴대용 충전기를 사용하는 경우, 인텔리전트 플라이트 배터리 하나를 완전히 충전하는 데는 약 1시간 36분이 소요됩니다. 충전 시간은 충전기의 고정된 케이블을 사용할 때 테스트되었습니다. 이 케이블을 사용해 인텔리전트 플라이트 배터리 충전하는 것을 권장합니다.



- 전면 암, 후면 암, 프로펠러 블레이드를 차례로 펼칩니다.

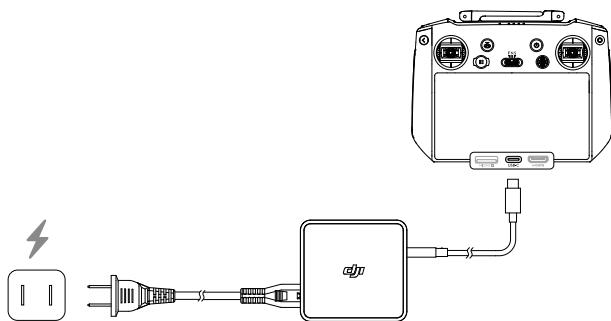


- ⚠
- Mavic 3 Pro(기체 단품)는 충전기를 함께 제공하지 않습니다. PD 65W(또는 그 이상) 충전기를 사용해 인텔리전트 플라이트 배터리 충전하는 것을 권장합니다.
 - 각 국가별 콘센트가 본 상품 패키지 내에 포함되어 있습니다. 한국 내 사용 가능한 콘센트 외 기타 콘센트는 한국내 사용시 문제가 발생할 수 있습니다. 해당 상품들은 국외 출국시 사용 부탁드립니다.
 - 전면 암을 펼친 후에 후면 암을 펼치십시오.
 - 기체에 전원을 공급하기 전에 짐벌 보호대를 분리하고 모든 암을 펼친 상태여야 합니다. 그렇지 않으면 기체 자체 진단에 영향을 줄 수 있습니다.
 - 기체를 사용하지 않을 때는 보관 커버를 씌우십시오.

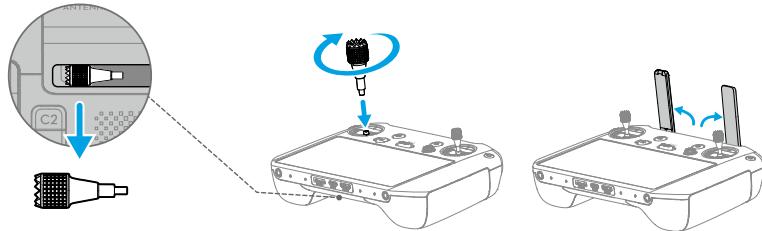
조종기 준비

DJI RC Pro 조종기를 준비하는 방법은 다음과 같습니다.

- 제공된 충전기를 사용하여 USB-C 포트를 통해 조종기를 충전하여 배터리를 활성화합니다.



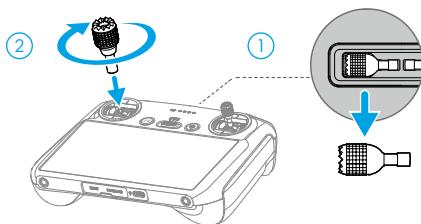
- 조종 스틱을 조종기의 보관 슬롯에서 꺼낸 후 제자리에 고정합니다.
- 안테나를 펼칩니다.



4. 조종기는 처음 사용하기 전에 활성화해야 하며 활성화하려면 인터넷 연결이 필요합니다. 조종기 전원 버튼을 한 번 누른 다음에 다시 길게 눌러서 조종기의 전원을 켭니다. 화면의 알림 메시지에 따라 조종기를 활성화합니다.

DJI RC 조종기를 사용하기 위해 준비하는 방법은 다음과 같습니다.

1. 조종 스틱을 조종기의 보관 슬롯에서 꺼낸 후 제자리에 고정합니다.



2. 조종기는 처음 사용하기 전에 활성화해야 하며 활성화하려면 인터넷 연결이 필요합니다. 조종기 전원 버튼을 한 번 누른 다음에 다시 길게 눌러서 조종기의 전원을 켭니다. 화면의 지시에 따라 조종기를 활성화합니다.

DJI Mavic 3 Pro 기체 활성화

DJI Mavic 3 Pro는 처음 사용하기 전에 활성화 작업이 필요합니다. 기체 및 조종기의 전원을 켜 후 화면의 알림 메시지에 따라 DJI Fly를 사용하여 DJI Mavic 3 Pro를 활성화합니다. 활성화하려면 인터넷에 연결해야 합니다.

기체와 조종기 바인딩

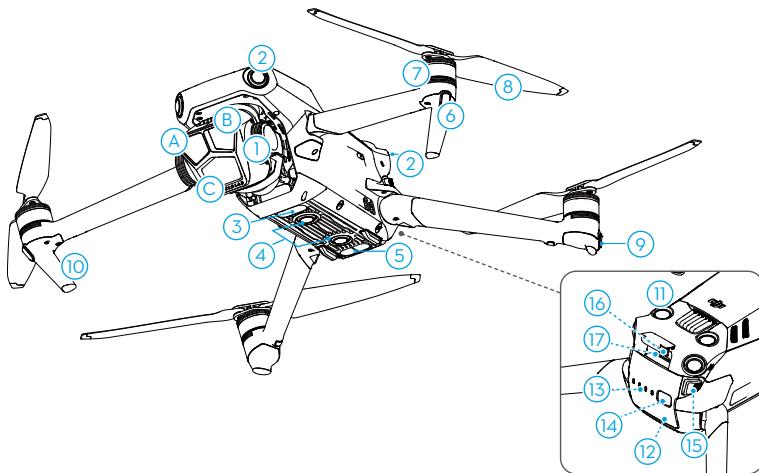
가능한 최상의 A/S 서비스를 위해 기체와 조종기를 바인딩하는 것을 권장합니다. 활성화 후 화면의 알림 메시지에 따라 기체와 조종기를 바인딩합니다.

펌웨어 업데이트

새 펌웨어를 사용할 수 있게 되면 알림 메시지가 나타납니다. 최적의 사용자 경험을 보장하기 위해 알림 메시지가 표시될 때마다 펌웨어를 업데이트하십시오.

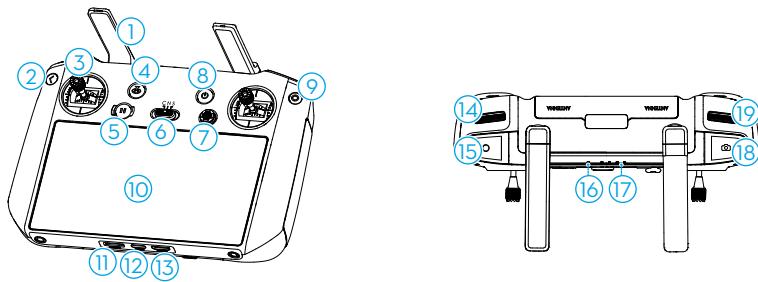
개요

기체



- | | |
|-------------------|-----------------------|
| 1. 짐벌 및 카메라 | 8. 프로펠러 |
| A. 망원 카메라 | 9. 기체 상태 표시등 |
| B. 미디엄 망원 카메라 | 10. 랜딩 기어 (내장 안테나) |
| C. Hasselblad 카메라 | 11. 상향 비전 시스템 |
| 2. 수평 전방위 비전 시스템 | 12. 인텔리전트 플라이트 배터리 |
| 3. 보조등 | 13. 배터리 잔량 LED |
| 4. 하향 비전 시스템 | 14. 전원 버튼 |
| 5. 적외선 감지 시스템 | 15. 배터리 버클 |
| 6. 전방 LED | 16. USB-C 포트 |
| 7. 모터 | 17. 카메라 microSD 카드 슬롯 |

DJI RC Pro



1. 안테나

조종기와 기체 간에 제어 및 동영상 무선 신호를 전송합니다.

2. 뒤로가기/기능 버튼

한 번 누르면 이전 화면으로 돌아갑니다. 두 번 누르면 홈 화면으로 돌아갑니다.

추가적인 기능을 위해 다른 버튼과 조합하여 뒤로가기 버튼을 사용하십시오. 자세한 내용은 ‘조종기 - 버튼 조합’ 섹션을 참조하십시오.

3. 조종 스틱

조종 스틱을 사용하여 기체 이동을 제어합니다. DJI Fly에서 스틱 모드를 설정합니다. 조종 스틱은 털착식이며 보관이 쉽습니다.

4. 리턴 투 홈(RTH) 버튼

길게 누르면 RTH를 시작합니다. 다시 누르면 RTH를 취소합니다.

5. 비행 일시 정지 버튼

한 번 누르면 기체에 제동을 걸고 호버링 상태로 전환합니다(GNSS 또는 비전 시스템을 사용할 수 있는 경우에만 가능).

6. 비행 모드 전환 스위치

세 가지 비행 모드 사이를 전환하기 위해 사용합니다. Cine, 일반, 스포츠 모드 사이를 전환합니다.

7. 5D 버튼

DJI Fly에서 ‘카메라 뷰 > 설정 > 제어 > 버튼 사용자 정의’로 이동하여 5D 버튼 기능을 보고 설정합니다.

8. 전원 버튼

한 번 누르면 현재 배터리 잔량이 표시됩니다. 한 번 누른 다음 다시 길게 누르면 조종기가 켜지거나 꺼집니다. 조종기의 전원이 켜진 후에 한 번 누르면 터치스크린이 켜지거나 꺼집니다.

9. 확인/사용자 설정 C3 버튼

한 번 누르면 선택 사항을 확인합니다. DJI Fly를 사용할 때는 기본으로 버튼이 작동하지 않습니다. DJI Fly에서 ‘카메라 뷰 > 설정 > 제어 > 버튼 사용자 정의’로 이동하여 기능을 보고 설정합니다.

10. 터치스크린

화면을 터치하여 조종기를 조작할 수 있습니다. 터치스크린은 방수가 되지 않습니다. 주의하여 사용하십시오.

11. microSD 카드 슬롯

microSD 카드를 삽입하기 위해 사용합니다.

12. USB-C 포트

조종기를 충전하고 컴퓨터에 연결하기 위해 사용합니다.

13. Mini HDMI 포트

HDMI 신호를 외부 모니터로 출력하기 위한 포트입니다.

14. 짐벌 다이얼

카메라의 기울기를 제어합니다.

15. 녹화 버튼

버튼을 한 번 누르면 녹화를 시작하거나 중단합니다.

16. 상태 LED

조종기의 상태를 나타냅니다.

17. 배터리 잔량 LED

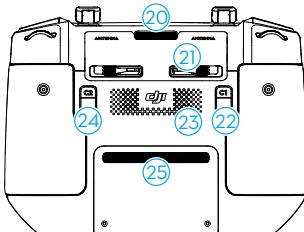
조종기의 배터리 잔량을 표시합니다.

18. 포커스/셔터 버튼

버튼을 반 정도 누르면 초점이 자동으로 맞춰지고 끝까지 누르면 사진이 촬영됩니다. 동영상 촬영 모드에서 한 번 누르면 사진 모드로 전환됩니다.

19. 카메라 제어 다이얼

기본 설정으로 줌 인/아웃을 제어합니다. DJI Fly에서 ‘카메라 뷰 > 설정 > 제어 > 버튼 사용자 정의’로 이동하여 기능을 보고 설정합니다.



20. 통풍구

열 발산에 사용됩니다. 사용 중 통풍구를 막지 마십시오.

21. 조종 스틱 보관 슬롯

조종 스틱을 보관합니다.

22. 사용자 설정 C1 버튼

짐벌을 중앙으로 복귀시키고 짐벌을 아래쪽으로 향하게 합니다. DJI Fly에서 '카메라 뷰 > 설정 > 제어 > 버튼 사용자 정의'로 이동하여 기능을 보고 설정합니다.

23. 스피커

사운드를 출력합니다.

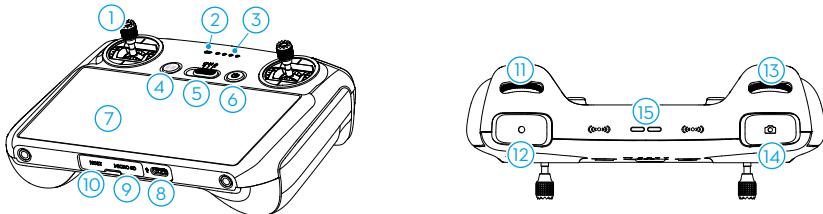
24. 사용자 설정 C2 버튼

한 번 누르면 보조등을 켜거나 끕니다. DJI Fly에서 '카메라 뷰 > 설정 > 제어 > 버튼 사용자 정의'로 이동하여 기능을 보고 설정합니다.

25. 흡기구

열 발산에 사용됩니다. 사용 중 흡기구를 막지 마십시오.

DJI RC 조종기



1. 조종 스틱

조종 스틱을 사용하여 기체 이동을 제어합니다. DJI Fly에서 스틱 모드를 설정합니다. 조종 스틱은 털착식이며 보관이 쉽습니다.

2. 상태 LED

조종기의 상태를 나타냅니다.

3. 배터리 잔량 LED

조종기의 배터리 잔량을 표시합니다.

4. 비행 일시 정지/RTH 버튼

한 번 누르면 기체에 제동을 걸고 호버링 상태로 전환합니다(GNSS 또는 비전 시스템을 사용할 수 있는 경우에만 가능). 길게 누르면 RTH를 시작합니다. 다시 누르면 RTH를 취소합니다.

5. 비행 모드 전환 스위치

세 가지 비행 모드 사이를 전환하기 위해 사용합니다. Cine, 일반, 스포츠 모드 사이를 전환합니다.

6. 전원 버튼

한 번 누르면 현재 배터리 잔량이 표시됩니다. 한 번 누른 다음 다시 길게 누르면 조종기가 켜지거나 꺼집니다. 조종기의 전원이 켜진 후에 한 번 누르면 터치스크린이 켜지거나 꺼집니다.

7. 터치스크린

화면을 터치하여 조종기를 조작할 수 있습니다. 터치스크린은 방수가 되지 않습니다. 주의하여 사용하십시오.

8. USB-C 포트

조종기를 충전하고 컴퓨터에 연결하기 위해 사용합니다.

9. microSD 카드 슬롯

microSD 카드를 삽입하기 위해 사용합니다.

10. 호스트 포트 (USB-C)

예비 포트입니다.

11. 카메라 다이얼

카메라의 기울기를 제어합니다.

12. 녹화 버튼

버튼을 한 번 누르면 녹화를 시작하거나 중단합니다.

13. 카메라 제어 디이얼

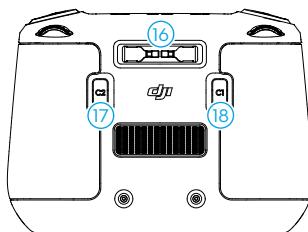
기본 설정으로 줌 인/아웃을 제어합니다. DJI Fly에서 ‘카메라 뷰 > 설정 > 제어 > 버튼 사용자 정의’로 이동하여 기능을 보고 설정합니다.

14. 포커스/셔터 버튼

버튼을 반 정도 누르면 초점이 자동으로 맞춰지고 끝까지 누르면 사진이 촬영됩니다. 동영상 촬영 모드에서 한 번 누르면 사진 모드로 전환됩니다.

15. 스피커

사운드를 출력합니다.



16. 조종 스틱 보관 슬롯

조종 스틱을 보관합니다.

17. 사용자 설정 C2 버튼

한 번 누르면 보조등을 켜거나 끕니다. DJI Fly에서 ‘카메라 뷰 > 설정 > 제어 > 버튼 사용자 정의’로 이동하여 기능을 보고 설정합니다.

18. 사용자 설정 C1 버튼

짐벌을 중앙으로 복귀시키고 짐벌을 아래쪽으로 향하게 합니다. DJI Fly에서 ‘카메라 뷰 > 설정 > 제어 > 버튼 사용자 정의’로 이동하여 기능을 보고 설정합니다.

비행 안전

이 섹션에서는 안전한 비행 연습과 비행 제한사항에 대해 설명합니다.

비행 안전

비행 전 준비가 완료되면 비행 기술을 연마하고 비행 안전을 연습하는 것이 좋습니다. 다음 비행 요구 사항 및 제한 사항에 따라 적절한 비행 지역을 선택하십시오. 비행 전에 현지 법률 및 규정을 이해하고 준수해야 합니다. 제품을 안전하게 사용하려면 비행 전에 '안전 가이드'를 읽어 주십시오.

비행 환경 요건

1. 12m/s 이상의 강풍, 눈, 비 및 안개와 같은 악천후에서는 기체를 작동하지 마십시오.
2. 시야가 확보된 넓은 지역에서만 비행하십시오. 고층 건물과 대형 철골 구조물은 내장 콤파스와 GNSS 시스템의 정확성에 영향을 줄 수 있습니다. 기체를 구조물에서 최소 5m 떨어지게 유지하는 게 좋습니다.
3. 장애물, 군중, 나무 및 수역을 피하십시오(권장 높이는 물 위 최소 3m).
4. 전선 가까운 곳, 기지국, 변전소 및 방송 송신탑처럼 전자기가 높은 수준으로 발생하는 지역을 피하여 간섭을 최소화하십시오.
5. 해발 6,000m 이상 고도에서 이륙하지 마십시오. 높은 고도에서 비행할 때는 기체와 배터리의 성능이 제한됩니다. 주의해서 비행하십시오.
6. 기체의 제동 거리는 비행 고도의 영향을 받습니다. 고도가 높을수록, 제동 거리가 더 커집니다. 3,000m 이상의 고도에서 비행하는 경우, 사용자는 비행 안전을 위해 최소 20m의 수직 제동 거리와 25m의 수평 제동 거리를 확보해야 합니다.
7. 기체는 극지방에서 GNSS를 사용할 수 없습니다. 대신에 비전 시스템을 사용하십시오.
8. 자동차 및 선박과 같은 움직이는 물체에서는 이륙시키지 마십시오.
9. 사고, 화재, 폭발, 흉수, 쓰나미, 눈사태, 산사태, 지진, 먼지 또는 모래 폭풍이 있는 지역에서 기체, 조종기, 배터리 및 배터리 충전기를 사용하지 마십시오.
10. 배터리 충전기는 5~40°C의 온도 범위에서 충전하십시오.
11. 기체, 배터리, 조종기 및 배터리 충전기는 건조한 환경에서 작동하십시오.
12. 배터리 충전기를 습한 환경에서 사용하지 마십시오.

책임감을 갖고 기체 작동하기

심각한 부상 및 재산 피해를 방지하기 위해 다음 규칙을 준수하십시오.

1. 마취 상태, 음주 또는 약물 복용 상태이거나 어지러움, 피로, 메스꺼움 또는 기체를 안전하게 작동시키는 능력을 떨어뜨릴 수 있는 기타 상태에서 있지 않은지 확인하십시오.
2. 착륙 시 먼저 기체의 전원을 끈 다음 조종기의 전원을 끄십시오.
3. 기체를 떨어뜨리거나 위험한 페이로드를 추가하거나 건물, 사람 또는 동물을 향해 비행하지 마십시오. 심각한 부상 또는 재산 피해가 일어날 수 있습니다.
4. 절대 추락했거나 우발적 손상이 일어났던 기체 또는 상태가 좋지 않은 기체를 사용하지 마십시오.
5. 비상 상황 또는 사고가 발생할 때에 대한 충분한 교육을 받고 비상 대책을 마련하십시오.
6. 비행 계획을 수립해야 합니다. 기체를 무모하게 비행시키지 마십시오.

- 카메라 사용 시 타인의 사생활을 존중해야 합니다. 현지 사생활 보호법 및 규정을 준수하고 도덕적 기준을 따라야 합니다.
- 일반적인 개인 용도 이외의 다른 이유로 본 제품을 사용하지 마십시오.
- 불법적 또는 부적절한 목적(예: 침보 활동, 군사 작전 또는 무단 조사)으로 사용하지 마십시오.
- 음해, 학대, 희롱, 스토킹, 위협 또는 타인의 법적 권리(예: 사생활 보호권 및 초상권)를 침해하는 용도로 본 제품을 사용하지 마십시오.
- 타인의 사유 재산을 무단 침범하지 마십시오.

비행 제한

GEO(Geospatial Environment Online) 시스템

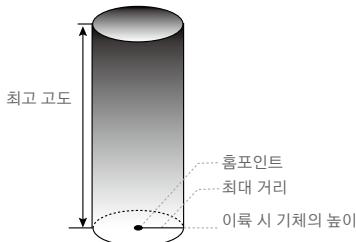
DJI의 GEO(Geospatial Environment Online) 시스템은 비행 안전 및 제한 업데이트에 대한 실시간 정보를 제공하고 UAV가 제한된 공역을 비행하는 것을 방지하는 글로벌 정보 시스템입니다. 예외적인 상황에서 비행이 허용되도록 제한 지역을 잠금 해제할 수 있습니다. 그 전에 사용자는 의도한 비행 지역의 현재 제한 수준에 따라 잠금 해제 요청을 제출해야 합니다. GEO 시스템은 현지 법률 및 규정을 완전히 준수하지 않을 수 있습니다. 사용자는 자신의 비행 안전에 대한 책임이 있으며 제한 지역에서 비행 잠금 해제를 요청하기 전에 관련 법률 및 규제 요건에 대해 현지 당국에 문의해야 합니다. GEO 시스템에 대한 자세한 내용은 <https://fly-safe.dji.com>을 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 고도는 기체의 비행 고도를 제한하는 반면, 최대 거리는 홀포인트 주변의 기체 비행 반경을 제한합니다. 이러한 제한은 비행 안전 향상을 위해 DJI Fly 앱을 사용하여 설정할 수 있습니다.



비행 중 홈포인트를 수동으로 업데이트하지 않음

강한 GNSS 신호

	비행 제한	DJI Fly 앱의 알림 메시지
최고 고도	기체의 고도는 DJI Fly 앱에 설정된 값을 초과할 수 없습니다.	최고 비행 고도 도달함.
최대 거리	기체에서 홈포인트까지의 직선 거리는 DJI Fly 앱에서 설정한 최대 비행 거리를 초과할 수 없습니다.	최대 비행 거리 도달함.

약한 GNSS 신호

	비행 제한	DJI Fly 앱의 알림 메시지
최고 고도	<ul style="list-style-type: none"> 조명이 충분하면 고도가 이륙 지점에서 30m로 제한됩니다. 조명이 충분하지 않고 적외선 감지 시스템이 작동하는 경우 높이는 지면에서 5m로 제한됩니다. 조명이 충분하지 않고 적외선 감지 시스템이 작동하지 않는 경우 고도는 이륙 지점에서 30m로 제한됩니다. 	최고 비행 고도 도달함.
최대 거리	제한 없음	

- ⚠️
- 기체의 전원을 켰을 때 GNSS 신호가 강했던 경우(GNSS 신호 강도 ≥ 2)에는 GNSS가 약해지더라도 고도가 제한되지 않습니다.
 - 기체가 지정된 제한을 초과하는 경우 조종사는 여전히 기체를 제어할 수 있지만 제한 구역에 더 가까이 기체를 비행할 수 없습니다.
 - 안전을 위해 공항, 고속도로, 철도역, 철로, 시내 중심가 또는 기타 민감한 지역 근처에서는 비행하지 마십시오. 시야가 확보된 장소에서만 기체를 비행하십시오.

GEO 구역

DJI의 GEO 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://fly-safe.dji.com/nfz/nfz-query>에서 제공됩니다.

GEO 구역 잠금 해제

다양한 사용자의 요구를 만족시키기 위해 DJI는 두 가지 잠금 해제 모드를 제공합니다. 자가 잠금 해제 및 맞춤 잠금 해제. 사용자는 DJI 안전 비행 웹사이트에서 요청할 수 있습니다.

자가 잠금 해제는 허가 구역 잠금을 해제하기 위한 것입니다. 자가 잠금 해제를 완료하려면, 사용자가 DJI 안전 비행 웹사이트(<https://fly-safe.dji.com>)를 통해 잠금 해제 요청을 제출해야 합니다. 잠금 해제 요청이 승인되면, 사용자는 DJI Fly 앱을 사용하여 잠금 해제 라이선스를 동기화할 수 있습니다. 구역을 잠금 해제하려면, 사용자가 승인된 허가 구역으로 직접 기체를 발사하거나 비행한 후 DJI Fly 앱의 알림 메시지에 따라 구역을 잠금 해제할 수 있습니다.

맞춤 잠금 해제는 특별한 요구사항이 있는 사용자를 위해 맞춤화되었습니다. 사용자 정의 맞춤 비행 영역을 지정하고 다양한 사용자의 요구에 맞춘 비행 허가 문서를 제공합니다. 이 잠금 해제 옵션은 모든 국가 및 지역에서 사용할 수 있으며, DJI 안전 비행 웹사이트(<https://fly-safe.dji.com>)를 통해 요청할 수 있습니다.

- ⚠️ • 비행 안전을 보장하기 위해 기체는 잠금 해제 구역에 들어간 후에는 잠금 해제 구역 밖으로 비행할 수 없습니다. 훔포인트가 잠금 해제 구역 밖에 있는 경우, 기체는 훔으로 돌아갈 수 없습니다.

비행 전 체크리스트

1. 조종기, 모바일 기기 및 인텔리전트 플라이트 배터리가 완전히 충전되었는지 확인하십시오.
2. 인텔리전트 플라이트 배터리와 프로펠러가 단단히 장착되었는지 확인하십시오.
3. 기체 암이 접히지 않도록 하십시오.
4. 짐벌 및 카메라가 정상적으로 작동하는지 확인하십시오.
5. 모터에 방해가 되는 것이 없는지 그리고 모터가 정상으로 작동하는지 확인하십시오.
6. DJI Fly가 기체에 성공적으로 연결되어 있는지 확인하십시오.
7. 모든 카메라 렌즈와 센서가 깨끗한지 확인하십시오.
8. DJI 순정 부품 또는 DJI 공인 부품만 사용하십시오. 인증되지 않은 부품을 사용하면 시스템 오작동 및 비행 안전성 저하의 원인이 될 수 있습니다.

기본 비행

자동 이륙/착륙

자동 이륙

자동 이륙 기능 사용:

1. DJI Fly 앱을 실행하고 카메라 뷰로 들어갑니다.
2. 비행 전 체크리스트에 있는 모든 단계를 완료합니다.

3. ☰ 아이콘을 누릅니다. 이를 시 조건이 안전할 경우, 버튼을 길게 눌러 확인합니다.
4. 기체가 이륙하여 지상으로부터 1.2m 높이에서 호버링합니다.

자동 착륙

자동 착륙 기능 사용:

1. ☰ 아이콘을 누릅니다. 착륙 시 조건이 안전할 경우, 버튼을 길게 눌러 확인합니다.
2. 자동 착륙은 ☺ 아이콘을 눌러 취소할 수 있습니다.
3. 하향 비전 시스템이 정상적으로 작동하는 경우, 착륙 보호가 활성화됩니다.
4. 착륙 후에 모터가 자동으로 정지됩니다.

⚠ • 착륙에 적합한 장소를 선택해야 합니다.

모터 시동/정지

모터 시동

아래와 같이 스틱 조합 명령(CSC)을 실행하여 모터를 시동합니다. 모터가 회전하기 시작하면 양쪽 스틱을 동시에 놓습니다.



모터 정지

모터는 두 가지 방법으로 정지할 수 있습니다.

방법 1: 기체가 착륙하면 스스로 스틱을 아래로 누르고 모터가 정지할 때까지 그대로 유지합니다.

방법 2: 기체가 착륙하고 나면, 모터가 정지할 때까지 모터를 시작할 때 사용한 것과 동일한 CSC를 수행합니다.



방법 1



또는



방법 2

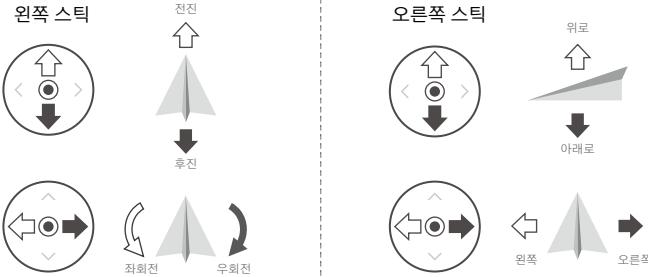
비행 중 모터 정지

비행 중 모터를 정지하면 기체가 추락하게 됩니다. 비행 중 모터 정지는 기체가 충돌에 연루되거나, 모터 시동이 멈추거나, 기체가 공중에서 롤링하거나 또는 통제권을 벗어나거나 매우 빠르게 상승/하강하는 경우와 같은 비상 상황에서만 수행해야 합니다. 비행 중 모터를 정지하려면 2초 동안 모터를 시동할 때 사용한 것과 같은 CSC를 수행합니다. 기본 설정은 DJI Fly에서 변경할 수 있습니다.

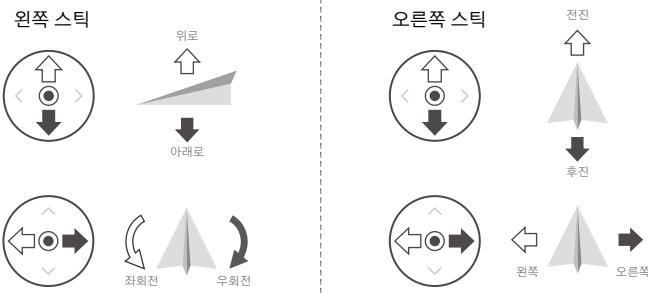
기체 제어

조종기의 조종 스틱을 이용해 기체 움직임을 제어할 수 있습니다. 조종 스틱을 아래 그림과 같이 모드 1, 모드 2 또는 모드 3에서 조작할 수 있습니다. 조종기의 기본 제어 모드는 모드 2입니다. 자세한 내용은 조종기 섹션을 참고하십시오.

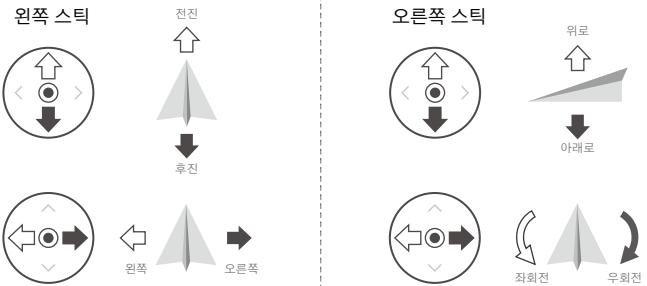
모드 1



모드 2



모드 3



이륙/착륙 절차

1. 기체를 탁 트인 평평한 곳에 기체 후면이 사용자를 향하게 해서 놓습니다.
2. 조종기 및 기체의 전원을 겁니다.
3. DJI Fly 앱을 실행하고 카메라 뷰로 들어갑니다.
4. ‘설정 > 안전’을 누른 다음 ‘장애물 회피 동작’을 ‘우회’ 또는 ‘정지’로 설정합니다. 적절한 최고 고도 및 RTH 고도를 설정해야 합니다.
5. 기체 자가 진단이 완료될 때까지 기다리십시오. DJI Fly에 불규칙한 경고가 표시되지 않으면 사용자는 모터를 시동할 수 있습니다.
6. 스로틀 스틱을 천천히 밀어 올려 이륙합니다.
7. 착륙하려면 지표면 위에서 호버링한 다음 스로틀 스틱을 아래로 당겨 하강합니다.
8. 착륙 후 모터가 정지할 때까지 스로틀 스틱을 아래로 당깁니다.
9. 먼저 기체의 전원을 끈 다음 조종기를 끄십시오.

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. 일반 또는 Cine 모드로 비행 시, 사진을 찍거나 동영상을 녹화하는 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.

-  • 이륙하기 전에 기체를 평평하고 안정된 표면에 놓으십시오. 손바닥에서 이륙하거나 손으로 기체를 잡고 이륙하지 마십시오.
-

인텔리전트 플라이트 모드

FocusTrack

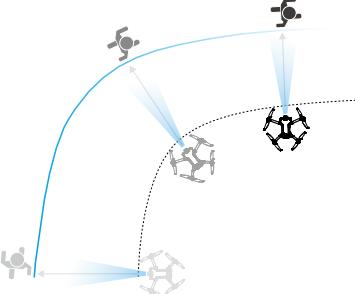
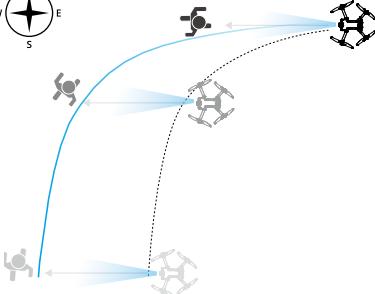
FocusTrack에는 Spotlight, Point of Interest(POI) 및 ActiveTrack 이 포함되어 있습니다.

 • 룰, 피치, 스로틀 및 요 조종 스틱에 대한 자세한 내용은 조종기 및 기체 제어 섹션을 참조하십시오.

 • DJI 고글과 함께 사용할 때는 FocusTrack을 사용할 수 없습니다.

	Spotlight	Point of Interest (POI)	ActiveTrack
설명	카메라를 피사체에 고정시켜 놓고 기체를 수동으로 제어할 수 있습니다.	기체는 설정된 반경과 비행 속도로 피사체 주위를 돌며 추적합니다. 최대 비행 속도는 12m/s이며 비행 속도는 실제 반경에 따라 동적으로 조정될 수 있습니다.	기체는 추적 피사체로부터 일정한 거리와 고도를 유지하며 두 가지 모드가 있습니다. 모드: Trace(추적) 및 Parallel(평행). 최대 비행 속도는 12m/s입니다.
지원되는 피사체	<ul style="list-style-type: none"> 정지된 피사체 차량, 보트 및 사람과 같이 움직이는 피사체 		<ul style="list-style-type: none"> 차량, 보트 및 사람과 같이 움직이는 피사체
제어	<p>조종 스틱을 사용하여 기체 이동:</p> <ul style="list-style-type: none"> 룰 스틱을 움직여 피사체에 원을 그리듯 움직입니다. 피치 스틱을 움직여 피사체와의 거리를 변경합니다. 스로틀 스틱을 움직여 고도를 변경합니다. 요 스틱을 움직여 프레임을 조정합니다. 	<p>조종 스틱을 사용하여 기체 이동:</p> <ul style="list-style-type: none"> 룰 스틱을 움직여 피사체 주위에 기체의 선회 속도를 변경합니다. 피치 스틱을 움직여 피사체와의 거리를 변경합니다. 스로틀 스틱을 움직여 고도를 변경합니다. 요 스틱을 움직여 프레임을 조정합니다. 	<p>조종 스틱을 사용하여 기체 이동:</p> <p>룰 스틱을 움직여 피사체에 원을 그리듯 움직입니다.</p> <p>피치 스틱을 움직여 피사체와의 거리를 변경합니다.</p> <p>스로틀 스틱을 움직여 고도를 변경합니다.</p> <p>요 스틱을 움직여 프레임을 조정합니다.</p>
장애물 회피	<p>기체는 DJI Fly에서 장애물 회피 동작이 우회 또는 정지로 설정되어 있어도 비전 시스템이 정상적으로 작동 시 장애물이 감지되면 제자리에서 호버링합니다.</p> <p>참고: 장애물 회피는 스포츠 모드에서 비활성화됩니다.</p>	비전 시스템이 정상적으로 작동 시 비행 모드나 DJI Fly의 장애물 회피 동작 설정에 관계없이 기체는 장애물을 우회합니다.	

ActiveTrack

Trace (추적)	Parallel (평행)
<p>추적 방향(기본 방향: 뒤로)을 설정한 후, 기체는 이동 방향으로 피사체를 추적하고 피사체를 향한 방향은 추적 방향과 일정하게 유지됩니다.</p> <p>(예: 우측 팔로우)</p> 	<p>추적이 시작될 때 기체가 피사체로부터 일정한 각도와 거리를 유지하면서 측면에서 추적을 시작합니다.</p> <p>(예: 동쪽 팔로우)</p> 

- ⚠️ • 추적 모드에서 방향 설정은 피사체가 안정적인 방향으로 움직일 때만 설정이 가능합니다. 추적하는 동안 추적 방향을 조정할 수 있습니다.

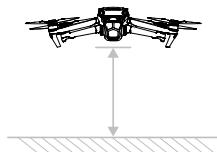
ActiveTrack에서, 지원되는 기체와 피사체의 팔로윙 범위는 다음과 같습니다.

피사체	사람		차량/보트	
카메라	Hasselblad 카메라	미디엄 망원 카메라	Hasselblad 카메라	미디엄 망원 카메라
거리	4~20 m (최적: 5~10 m)	7~20 m	6~100 m (최적: 20~50 m)	16~100 m
고도	2~20 m (최적: 2~10 m)		6~100 m (최적: 10~50 m)	

- ⚠️ • ActiveTrack을 시작할 때 거리와 고도가 범위를 벗어날 경우 기체는 지원되는 거리와 고도 범위로 비행합니다. 최상의 성능을 위해 최적의 거리와 고도에서 기체를 비행하십시오.

FocusTrack 사용

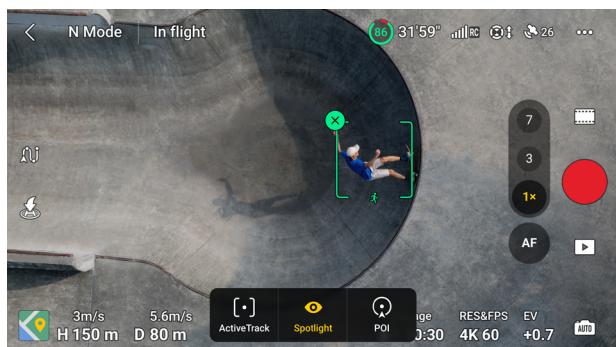
1. 이륙합니다.



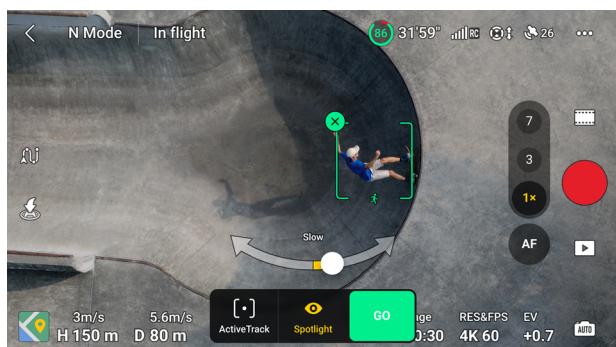
2. 카메라 뷰에서 피사체를 드래그하여 선택하거나 DJI Fly의 '제어' 설정에서 '피사체 스캔'을 활성화하고 인식된 피사체를 한 번 눌러 FocusTrack을 활성화합니다.

- 💡 • FocusTrack은 다음과 같이 지원되는 좀 비율 내에서 사용해야 합니다. 그렇지 않으면 피사체 인식에 영향을 미칩니다.
- Spotlight/POI(관심지점): 차량, 보트, 사람과 같이 움직이는 피사체 및 정지된 피사체를 최대 7x 줌으로 촬영할 수 있습니다. 망원 카메라는 정지된 피사체만 지원합니다.
 - ActiveTrack: 차량, 보트, 사람과 같이 움직이는 피사체를 최대 3x 줌 지원합니다.

a. 기체는 기본적으로 Spotlight에 들어갑니다.

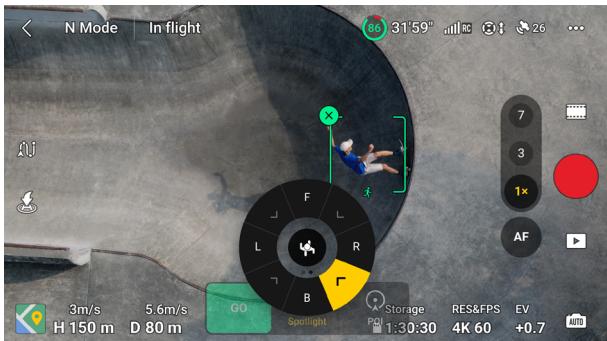


b. POI(관심지점)로 전환하려면 화면 하단을 누릅니다. 방향과 속도를 설정한 후 GO를 눌러 비행을 시작합니다.



- c. ActiveTrack으로 전환하려면 화면 하단을 누릅니다. 추적 모드에서 방향 훨(전방, 후방, 좌측, 우측, 전면 대각선 좌측, 전방 대각선 우측, 후방 대각선 좌측 및 후방 대각선 우측)을 사용하여 추적 방향을 변경할 수 있습니다. 장시간 조작이 없거나 화면의 다른 영역을 한 번 누르면 방향 훨이 최소화됩니다.

방향 훨이 최소화되면 모드 아이콘을 좌측 또는 우측으로 밀어서 추적 또는 평행 간에 전환합니다. 추적을 다시 선택하면 추적 방향이 ‘뒤로’로 재설정됩니다. 추적을 시작하려면 GO를 누릅니다.



3. 셔터/녹화 버튼을 눌러 사진을 찍거나 녹화를 시작합니다. 재생 ▶에서 영상을 봅니다.

FocusTrack 종료

POI(관심지점) 또는 ActiveTrack에서 조종기의 비행 일시 정지 버튼을 한 번 누르거나 화면의 정지를 눌러 Spotlight로 돌아갑니다.

Spotlight에 있을 때 조종기에서 비행 일시 정지 버튼을 한 번 눌러 FocusTrack을 종료합니다.



- 사람과 동물이 달리거나 차량이 움직이는 구역에서는 FocusTrack을 사용하지 마십시오.
- 작은 물체나 가느다란 물체(예: 나뭇가지 또는 전선) 또는 투명한 물체(예: 물이나 유리)가 있는 구역에서는 FocusTrack을 사용하지 마십시오.
- 기체를 수동으로 작동하려면, 비상 시, ‘비행 일시 정지’ 버튼을 누르거나 DJI Fly 앱에서 ‘정지’를 누릅니다.
- 다음 상황에서 FocusTrack을 사용할 때는 더욱 주의하십시오.
 - 추적 대상 피사체가 움직이는 곳이 평평한 곳이 아닌 경우.
 - 추적 대상 피사체가 움직이면서 모양이 심하게 바뀌는 경우.
 - 추적 대상 피사체가 장시간 시야에서 벗어나는 경우.
 - 추적 대상 피사체가 눈 덮인 표면 위를 움직이는 경우.
 - 추적 대상 피사체가 주변 환경과 비슷한 색상이나 패턴인 경우.
 - 조명이 극도로 낮거나(<300 럭스) 높은(>10,000 럭스) 경우.
- FocusTrack을 사용할 때는 현지 개인정보 보호법과 규정을 준수하도록 하십시오.
- 자동차, 보트 및 사람만 추적하도록 권고합니다. 다른 피사체를 추적할 때는 주의해서 비행하십시오.

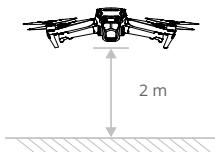
- 지원 가능한 움직이는 피사체에서 자동차 및 요트는 자동차와 소형 및 중형 요트를 의미합니다. 원격 제어 모델 자동차나 보트를 추적하지 마십시오.
- 추적 중인 피사체와 다른 피사체가 근처를 지날 경우, 두 피사체가 실수로 바뀔 수도 있습니다.
- FocusTrack은 텁색 모드에 있을 때 또는 5.1K 및 120fps 이상 및 Apple ProRes 422 HQ/422/422 LT 설정에서 녹화할 때 비활성화됩니다.
- 조명이 충분하지 않고 비전 시스템을 이용할 수 없는 경우, 정지 피사체에 여전히 Spotlight 및 POI를 사용할 수 있지만 장애물을 회피하는 사용할 수 없습니다. ActiveTrack은 사용할 수 없습니다.
- 기체가 지상에 있을 때는 FocusTrack을 사용할 수 없습니다.
- FocusTrack은 기체가 비행 제한 근처나 GEO 구역을 비행하는 경우 제대로 작동하지 않을 수 있습니다.

MasterShot

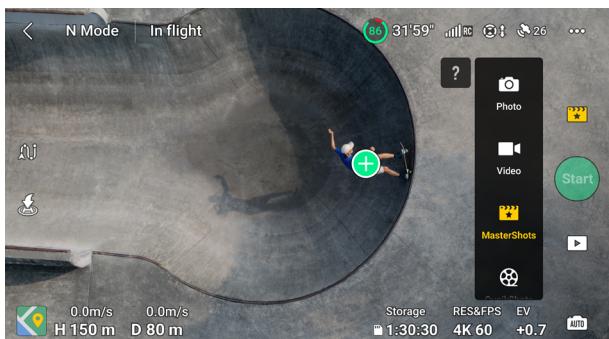
MasterShot은 피사체를 프레임 중앙에 유지하며 다른 움직임을 여러 개 연속 촬영해 단편의 시네마틱한 동영상을 생성합니다.

MasterShot 사용

- 기체를 이륙하고 지면에서 최소 2m 고도에서 호버링하도록 합니다.



- DJI Fly에서 촬영 모드 아이콘을 누른 다음 MasterShot을 선택하고 지침을 따릅니다. 사용자는 촬영 모드를 사용하는 방법을 이해하고 주변 지역에 장애물이 없는지 확인해야 합니다.
- 카메라 뷰에서 대상 피사체를 드래그하여 선택하고 비행 범위를 설정합니다. 시작을 한 번 눌러 녹화를 시작할 수 있습니다. 촬영이 끝나면 기체가 원래 위치로 다시 돌아옵니다.



- 동영상을 보려면 ▶ 아이콘을 누릅니다.

MasterShot 종료하기

비행 일시 정지 버튼을 한 번 누르거나 DJI Fly에서 ✖ 아이콘을 눌러 MasterShot을 종료합니다. 기체가 정지하고 호버링합니다.

- ⚠ • MasterShot은 건물과 기타 장애물이 없는 장소에서 사용하십시오. 비행경로에 사람, 동물 또는 기타 장애물이 없는지 확인하십시오. 조명이 충분하고 비전 시스템에 적합한 환경일 경우, 장애물이 감지되면 기체는 정지하고 제자리에서 호버링합니다.
- 기체 주변의 물체에 주의를 기울이고 조종기를 사용하여 기체와 충돌을 피하십시오.
 - 다음 상황에서는 MasterShot을 사용하지 마십시오.
 - 피사체가 장시간 차단되거나 시야에서 벗어나는 경우.
 - 피사체와 주변의 색상 또는 패턴이 비슷한 경우.
 - 피사체가 공중에 있는 경우.
 - 피사체가 빠르게 이동하는 경우.
 - 조명이 극도로 낮거나(<300 럭스) 높은(>10,000 럭스) 경우.
 - 건물과 가까운 곳이나 GNSS 신호가 약한 곳에서는 MasterShot을 사용하지 마십시오. 그렇지 않으면 비행경로가 불안정해질 수 있습니다.
 - MasterShot을 사용할 때는 현지 개인정보 보호법과 규정을 준수하도록 하십시오.

QuickShot

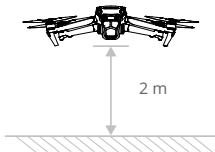
QuickShot 촬영 모드에는 Dronie, Rocket, Circle, Helix, Boomerang 및 Asteroid가 있습니다.

- ↗ **Dronie:** 기체가 카메라를 피사체에 고정한 상태로 후방으로 비행하면서 상승합니다.
- ↑ **Rocket:** 기체가 카메라를 아래로 향한 채로 상승합니다.
- ⟳ **Circle:** 기체가 피사체 주위를 돌습니다.
- ⟳ **Helix:** 기체가 피사체 주변을 나선형으로 돌면서 상승합니다.
- ⟳ **Boomerang:** 기체가 타원형 경로를 따라 피사체 주위를 비행하면서, 시작 지점에서 멀어지도록 상승하고 후방으로 비행하면서 하강합니다. 기체의 시작 지점이 타원형 장축의 한쪽 끝을 형성하고, 다른 쪽 끝은 시작 지점으로부터 피사체의 반대쪽에 위치합니다.
- ⟳ **Asteroid:** 기체가 앞뒤로 비행하며, 여러 장의 사진을 찍고 다시 시작 지점으로 비행합니다. 생성된 동영상은 최고 위치의 파노라마로 시작한 다음 하강하는 기체로부터 뷰를 보여줍니다.

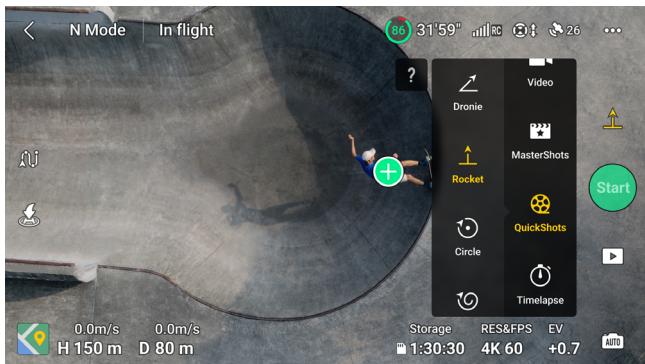
- ⚠ • Boomerang을 사용할 때는 충분한 공간을 확보해야 합니다. 기체 주위에 최소 30m의 반경을 두고 기체 위로는 최소 10m의 공간을 확보해야 합니다.
- Asteroid를 사용할 때는 충분한 공간을 확보해야 합니다. 기체 뒤로 최소 40m, 기체 위로 최소 50m의 공간을 확보해야 합니다.

QuickShot 사용

1. 기체를 시작하고 지면의 최소 2m 위에서 호버링하게 만듭니다.



2. DJI Fly에서 촬영 모드 아이콘을 누른 다음 QuickShot을 선택하고 알림 메시지를 따릅니다. 사용자는 촬영 모드를 사용하는 방법을 이해하고 주변 지역에 장애물이 없는지 확인해야 합니다.
3. 촬영 모드 선택하고, 카메라 뷰에서 대상 피사체를 드래그하여 선택하고 시작을 눌러 녹화를 시작합니다. 촬영이 끝나면 기체가 원래 위치로 다시 비행합니다.



4. 동영상을 보려면 ▶ 아이콘을 누릅니다.

QuickShot 종료

비행 일시 정지 버튼을 한 번 누르거나 DJI Fly에서 ✕ 아이콘을 눌러 QuickShot을 종료합니다. 기체가 정지하고 호버링합니다. 다시 화면을 한 번 누르면 기체가 계속 촬영합니다.

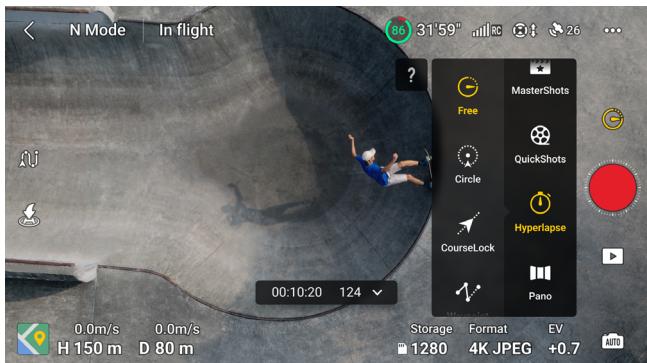
참고: 실수로 조종 스틱을 움직이면 기체가 QuickShot을 종료하고 제자리에서 호버링합니다.

- ⚠
- QuickShot은 건물과 기타 장애물이 없는 장소에서 사용하십시오. 비행경로에 사람, 동물 또는 기타 장애물이 없는지 확인하십시오. 조명이 충분하고 비전 시스템에 적합한 환경일 경우 장애물이 감지되면 기체는 정지하고 제자리에서 호버링합니다.
 - 기체 주변의 물체에 주의를 기울이고 조종기를 사용하여 기체와 충돌을 피하십시오.
 - 다음 상황에서는 QuickShot을 사용하지 마십시오.
 - 피사체가 장시간 차단되거나 시야에서 벗어나는 경우.
 - 피사체가 기체로부터 50m 이상 떨어진 경우.
 - 피사체와 주변의 색상 또는 패턴이 비슷한 경우.

- d. 피사체가 공중에 있는 경우.
- e. 피사체가 빠르게 이동하는 경우.
- f. 조명이 극도로 낮거나(<300 렉스) 높은(>10,000 렉스) 경우.
- 건물과 가까운 곳이나 GNSS 신호가 약한 곳에서는 QuickShot을 사용하지 마십시오. 그렇지 않으면 비행경로가 불안정해질 수 있습니다.
- QuickShot을 사용할 때는 현지 개인정보 보호법과 규정을 준수하도록 하십시오.

하이퍼랩스

하이퍼랩스 촬영 모드에는 프리, 서클, 코스 락, 웨이포인트 등이 있습니다.



프리

기체가 자동으로 사진을 찍고 타임랩스 동영상을 생성합니다. 기체가 지상에 있는 동안 프리 모드를 사용할 수 있습니다. 이륙 후에 조정기를 이용해 기체의 이동과 짐벌 각도를 제어합니다.

프리 모드를 사용하는 방법은 다음과 같습니다.

1. 인터벌 시간, 동영상 길이 및 최대 속도를 설정합니다. 화면에서는 찍을 사진 장수와 촬영 시간을 표시합니다.
2. 셔터/녹화 버튼을 눌러 촬영을 시작합니다.

서클

선택한 피사체 주변을 비행하며 기체가 자동으로 사진을 찍어 타임랩스 동영상을 생성합니다.

서클 모드를 사용하는 방법은 다음과 같습니다.

1. 인터벌 시간, 동영상 길이 및 최대 속도를 설정합니다. 서클 모드는 시계 방향 또는 반시계 방향으로 이동하도록 선택할 수 있습니다. 화면에서는 찍을 사진 장수와 촬영 시간을 표시합니다.
2. 화면에서 피사체를 드래그하여 선택합니다. 요 스틱과 짐벌 다이얼을 사용해 프레임을 조정합니다.
3. 셔터/녹화 버튼을 눌러 촬영을 시작합니다.

코스 락

코스 락을 사용하면 사용자가 비행 방향을 수정할 수 있습니다. 코스 락을 사용할 때 사용자는 카메라가 항상 피사체를 향하도록 객체를 선택하거나 사용자가 기체 방향과 짐벌을 제어할 수 있도록 객체를 선택하지 않을 수 있습니다.

코스 락을 조작하는 방법은 다음과 같습니다.

1. 인터벌 시간, 동영상 길이 및 속도를 설정합니다. 화면에서는 찍을 사진 장수와 촬영 시간을 표시합니다.
2. 비행 방향을 설정합니다.
3. 해당되는 경우, 피사체를 드래그하여 선택합니다. 피사체를 선택한 후 기체는 자동으로 방향 또는 짐벌을 제어하여 피사체를 중앙에 맞춥니다. 이때 프레임은 수동으로 조정할 수 없습니다.
4. 셔터/녹화 버튼을 눌러 촬영을 시작합니다.

웨이포인트

기체는 비행경로에 2~5개의 웨이포인트에서 자동으로 사진을 찍고 타임랩스 동영상을 생성합니다. 기체는 1~5 또는 5~1 웨이포인트로 순서대로 비행할 수 있습니다. 기체는 비행 중에는 조종기 스틱 움직임에 반응하지 않습니다.

웨이포인트를 사용하는 방법은 다음과 같습니다.

1. 원하는 웨이포인트를 설정합니다.
2. 인터벌 시간 및 동영상 길이를 설정합니다. 화면에서는 찍을 사진 장수와 촬영 시간을 표시합니다.
3. 셔터/녹화 버튼을 눌러 촬영을 시작합니다.

기체는 자동으로 타임랩스 동영상을 생성하고 이 동영상은 재생 메뉴에서 볼 수 있습니다. 사용자는 DJI Fly의 '설정 > 카메라' 페이지에서 사진 유형을 선택할 수 있습니다.

- ⚠**
- 최적의 성능을 위해, 50m 이상의 고도에서는 하이퍼랩스를 사용하고 인터벌과 셔터 시간 사이에 2초 이상의 차이를 설정하도록 권장합니다.
 - 기체로부터 안전한 거리(15m 이상)에서 정지한 피사체(예: 높은 빌딩, 산악 지형)를 선택하는 것이 좋습니다. 기체에 너무 가까이 있는 피사체를 선택하지 마십시오.
 - 조명이 충분하고 비전 시스템에 적합한 환경일 경우, 하이퍼랩스 중에 장애물이 감지되면 기체는 정지하고 제자리에서 호버링합니다. 하이퍼랩스 중 조명이 부족하거나 비전 시스템에 적합하지 않은 환경일 경우, 기체는 장애물 회피 없이 계속 촬영합니다. 주의해서 비행하십시오.
 - 기체는 최소 25장의 사진을 찍은 후에만 동영상을 생성하며, 이는 동영상 1초를 만드는 데 필요한 분량입니다. 하이퍼랩스가 정상적으로 종료되는지 또는 기체가 모드에서 예기치 않게 종료되는지(예: 배터리 부족 RTH가 트리거된 경우)에 관계없이 기본적으로 동영상이 생성됩니다.

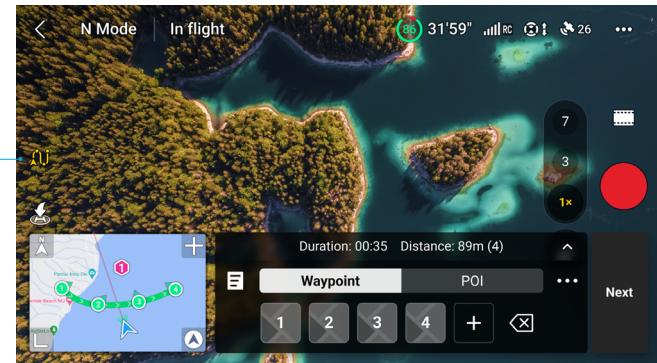
웨이포인트 비행

웨이포인트 비행을 사용하면 사전 설정된 웨이포인트에 의해 생성된 웨이포인트 비행 경로에 따라 비행 중 기체가 이미지를 캡처할 수 있습니다. POI(관심지점)는 웨이포인트에 연동될 수 있습니다. 비행 중에는 비행 방향이 POI를 향하게 됩니다. 웨이포인트 비행 경로를 저장하고 반복할 수 있습니다.

웨이포인트 비행 사용

1. 웨이포인트 비행 활성화

웨이포인트 비행을 활성화하려면 DJI Fly의 카메라 뷰 왼쪽에 있는  아이콘을 누릅니다.



2. 웨이포인트 설정

웨이포인트 고정

웨이포인트는 이륙하기 전에 지도를 통해 고정할 수 있습니다.

웨이포인트는 이륙 후 다음 방법을 통해 고정할 수 있습니다. GNSS가 필요합니다.

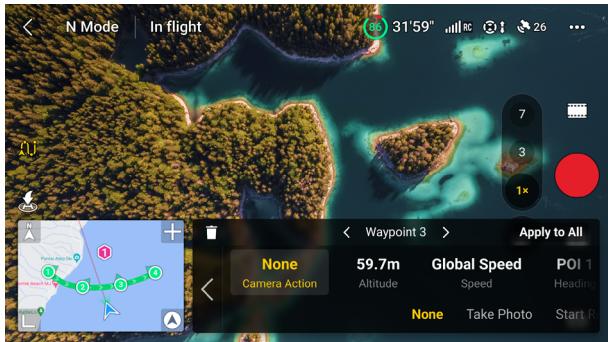
- 조종기 사용: C1 버튼을 한 번 눌러 웨이포인트를 고정합니다.
- 조작 패널 사용: 조작 패널에서  아이콘을 눌러 웨이포인트를 고정합니다.
- 지도 사용: 지도에 들어간 후 눌러 웨이포인트를 고정합니다. 지도를 통한 웨이포인트의 기본 고도는 이륙 지점에서 50m로 설정됩니다.

웨이포인트를 길게 눌러 지도에서 위치를 이동합니다.

-  • 보다 정확하고 부드러운 이미징 결과를 위해 해당 위치로 비행할 때 웨이포인트를 고정하는 것이 좋습니다.
- 조종기와 조작 패널을 통해 웨이포인트를 고정하면 기체 수평 GNSS 위치, 이륙 지점으로부터의 고도, 비행 방향 및 짐벌 틸트가 기록됩니다.
- 지도를 사용하여 웨이포인트를 고정하기 전에 조종기를 인터넷에 연결하고 지도를 다운로드합니다. 웨이포인트가 지도를 통해 고정되면 기체 수평 GNSS 위치만 기록될 수 있습니다.
-  • 비행 경로는 웨이포인트 사이를 선회하며, 비행 경로 동안 기체 고도가 낮아질 수 있습니다. 웨이포인트를 설정할 때 아래에 있는 장애물을 회피하십시오.

설정

설정하려면 웨이포인트 번호를 누릅니다. 웨이포인트 매개변수는 다음과 같이 설명됩니다.



카메라 동작	웨이포인트에서의 카메라 동작입니다. 없음, 사진 촬영, 녹화 시작 또는 녹화 중단 중에 선택합니다.
고도	이륙 지점에서 웨이포인트의 고도입니다. 웨이포인트 비행이 반복될 때 더 나은 성능을 얻으려면 동일한 이륙 고도에서 이륙해야 합니다.
속도	웨이포인트의 비행 속도입니다. <ul style="list-style-type: none"> 전체 설정 속도: 기체가 웨이포인트 비행 경로 동안 동일한 속도로 비행합니다. 사용자 정의: 웨이포인트 사이를 비행할 때 기체가 일정한 속도로 가속 또는 감속합니다. 기체가 웨이포인트에 있을 때 사전 설정된 속도에 도달합니다.
비행 방향	웨이포인트의 기체 비행 방향입니다. <ul style="list-style-type: none"> 팔로우 코스: 비행 경로에 대한 수평 접선에서 기체의 비행 방향. POI*: POI를 향한 기체 비행 방향을 가리키도록 POI 번호를 누릅니다. 수동: 웨이포인트 비행 중에 사용자가 기체 비행 방향을 조정할 수 있습니다. 사용자 정의: 막대를 드래그하여 비행 방향을 조정합니다. 비행 방향은 지도 뷰에서 미리 볼 수 있습니다.
짐벌 틸트	웨이포인트의 짐벌 틸트입니다. <ul style="list-style-type: none"> POI*: 카메라가 특정 POI를 향하도록 하려면 POI 번호를 누릅니다. 수동: 웨이포인트 비행 중에 사용자가 짐벌 틸트를 조정할 수 있습니다. 사용자 정의: 막대를 드래그하여 짐벌의 틸트를 조정합니다.
줌	웨이포인트의 카메라 줌입니다. <ul style="list-style-type: none"> 디지털(1-3x): 막대를 드래그하여 줌 비율을 조정합니다. 수동: 웨이포인트 비행 중에 사용자가 줌 비율을 조정할 수 있습니다. 자동: 두 웨이포인트 사이를 비행할 때 기체가 줌 비율을 조정합니다.
호버링 시간	현재 웨이포인트에서 기체가 호버링하는 시간입니다.

* 비행 방향 또는 짐벌 틸트에 대한 POI를 선택하기 전에, 비행 경로에 POI가 있는지 확인하십시오. POI가 웨이포인트에 연동된 경우, 웨이포인트의 비행 방향 및 짐벌 틸트가 POI 쪽으로 재설정됩니다.

카메라 액션을 제외한 모든 설정은 모두 적용을 선택한 후 모든 웨이포인트에 적용할 수 있습니다. 현재 선택한 웨이포인트를 삭제하려면 ❌ 아이콘을 누릅니다.

3. POI 설정

조작 패널에서 POI를 눌러 POI 설정으로 전환합니다. 웨이포인트에서 사용되는 것과 동일한 방법으로 POI를 고정합니다.

POI의 번호를 눌러 POI의 고도를 설정하면 POI를 웨이포인트에 연동할 수 있습니다. 여러 웨이포인트를 동일한 POI에 연동할 수 있으며 카메라는 웨이포인트 비행 중에 POI를 향합니다.

4. 웨이포인트 비행 계획

●●● 또는 다음을 눌러 전체 설정 속도, 비행 종료 동작, 신호 유실 시 및 시작 위치와 같은 비행 경로에 대한 매개변수를 설정합니다. 설정은 모든 웨이포인트에 적용됩니다.

전체 설정 속도	전체 비행 경로 동안의 비행 속도입니다. 설정 후에는 모든 웨이포인트의 속도가 이 속도로 설정됩니다.
비행 종료	비행 임무가 끝난 후 기체의 동작입니다. 호버링, RTH, 착륙 또는 시작으로 돌아가기로 설정할 수 있습니다.
신호 유실 시	비행 중 조종기 신호가 끊겼을 때 기체의 동작입니다. RTH, 호버링, 착륙 또는 계속으로 설정할 수 있습니다.
시작 위치	시작 웨이포인트를 선택한 후, 이 웨이포인트에서 다음 웨이포인트까지 비행 경로가 시작됩니다.

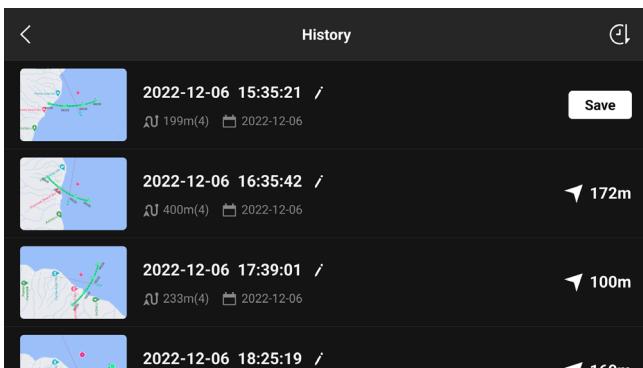
5. 웨이포인트 비행 수행

- ⚠️
- 웨이포인트 비행을 수행하기 전에 DJI Fly의 ‘설정 > 안전’ 페이지에서 ‘장애물 회피 동작’ 설정을 확인하십시오. 우회 또는 정지로 설정하면 웨이포인트 비행 중에 장애물이 감지되면 기체가 정지하고 제자리에서 호버링합니다. 장애물 회피 동작이 비활성화되면 기체는 장애물을 회피할 수 없습니다. 주의해서 비행하십시오.
 - 웨이포인트 비행을 수행하기 전에 환경을 관찰하고 경로에 장애물이 없는지 확인하십시오.
 - 기체와 가시권(VLOS)을 유지해야 합니다. 긴급 상황에서는 ‘비행 일시 정지’ 버튼을 누르십시오.
- 💡
- 비행 중 신호가 끊기면 기체는 신호 유실 시에서 설정한 동작을 수행합니다.
 - 웨이포인트 비행이 완료되면 기체는 비행 종료에 설정된 동작을 수행합니다.

- 웨이포인트 비행 작업을 업로드하려면 **GO**를 누릅니다. 업로드 프로세스를 취소하고 웨이포인트 비행 매개 변수 설정으로 돌아가려면 **■** 아이콘을 누릅니다.
- 웨이포인트 비행 작업은 업로드 후 수행되며 비행 시간, 웨이포인트 및 거리가 카메라 뷰에 표시됩니다. 조종 스틱 입력으로 웨이포인트 비행 중에 비행 속도를 변경합니다.
- 작업이 시작된 후 웨이포인트 비행을 일시 중지하려면 **■** 아이콘을 누릅니다. 웨이포인트 비행을 계속하려면 **▶** 아이콘을 누릅니다. 웨이포인트 비행을 중지하고 웨이포인트 비행 편집 상태로 돌아가려면 **×** 아이콘을 누릅니다.

6. 라이브러리

웨이포인트 비행을 계획할 때 작업이 자동으로 생성되고 매분마다 저장됩니다. 라이브러리에 들어가 수동으로 작업을 저장하려면 왼쪽의 **■** 아이콘을 누릅니다.



- 비행 경로 라이브러리에서 사용자는 저장된 작업을 확인하고 눌러서 작업을 열거나 편집할 수 있습니다.
 - 작업 이름을 편집하려면 / 아이콘을 누릅니다.
 - 작업을 삭제하려면 왼쪽으로입니다.
 - 작업 순서를 변경하려면 우측 상단 모서리에 있는 아이콘을 누릅니다.
- 🕒 : 작업이 시간순으로 정렬됩니다.
- 📏 : 작업이 시작 웨이포인트와 기체의 현재 위치 사이의 거리에 따라 가장 짧은 것부터 가장 먼 것으로 정렬됩니다.

7. 웨이포인트 비행 종료

웨이포인트 비행을 종료하려면 ✖ 아이콘을 누릅니다. 작업을 라이브러리에 저장하고 종료하려면 저장 및 종료를 누릅니다.

크루즈 컨트롤

조건이 허용되는 경우, 크루즈 컨트롤 기능을 사용하면 기체가 조종기의 현재 조종 스틱 입력을 잠글 수 있습니다. 조종 스틱 움직임을 계속 사용하지 않고 현재 조종 스틱 입력에 해당하는 속도로 비행합니다. 크루즈 컨트롤 기능은 조종 스틱 입력을 늘려 나선형 상승과 같은 기체 움직임도 지원합니다.

크루즈 컨트롤 사용

1. 크루즈 컨트롤 버튼 설정

DJI Fly로 이동하여 ‘설정 > 제어 > 버튼 사용자 정의’를 선택한 다음 C1, C2 또는 C3 버튼을 크루즈 컨트롤로 설정합니다.

2. 크루즈 컨트롤 실행

- 조종 스틱을 누른 상태에서 크루즈 컨트롤 버튼을 누르면 조종 스틱 입력에 따라 기체가 현재 속도로 비행합니다. 크루즈 컨트롤이 설정되고, 조종 스틱을 놓으면 스틱은 중앙으로 자동 복귀합니다.
- 조종 스틱이 중앙으로 돌아오기 전에 크루즈 컨트롤 버튼을 다시 누르면 기체가 현재 조종 스틱 입력에 따라 비행 속도를 재설정합니다.
- 중앙으로 돌아온 후 조종 스틱을 밀면 기체가 이전 속도를 기준으로 증가된 속도로 비행합니다. 이 경우 크루즈 컨트롤 버튼을 다시 누르면 기체가 증가된 속도로 비행합니다.

3. 크루즈 컨트롤 종료

조종 스틱 입력 없이 크루즈 컨트롤 버튼을 누르거나, 조종기의 비행 일시 정지 버튼을 누르거나, 화면의  아이콘을 눌러 크루즈 컨트롤을 종료합니다. 기체가 정지하고 호버링합니다.

- ⚠️
- 크루즈 컨트롤은 일반, Cine, 스포츠 모드 또는 APAS, 프리 하이퍼랩스 및 FocusTrack에서 사용할 수 있습니다.
 - 조종 스틱 입력 없이 크루즈 컨트롤을 시작할 수 없습니다.
 - 기체는 다음과 같은 상황에서 크루즈 컨트롤에 들어갈 수 없거나 종료합니다.
 - 최고 고도 또는 최대 거리에 가까운 경우.
 - 기체가 조종기 또는 DJI Fly에서 연결이 끊어지는 경우.
 - 기체가 장애물을 감지하고 제자리에서 호버링하는 경우.
 - RTH 또는 자동 착륙 중인 경우.
 - 비행 모드를 전환하면 크루즈 컨트롤이 자동으로 종료됩니다.
 - 크루즈 컨트롤의 장애를 회피는 현재 비행 모드를 따릅니다. 주의해서 비행하십시오.

기체

DJI Mavic 3 Pro에는 비행 컨트롤러, 동영상 다운링크 시스템, 비전 시스템, 적외선 감지 시스템, 추진 시스템 및 인텔리전트 플라이트 배터리가 포함되어 있습니다.

기체

DJI Mavic 3 Pro에는 비행 컨트롤러, 동영상 다운링크 시스템, 비전 시스템, 적외선 감지 시스템, 추진 시스템 및 인텔리전트 플라이트 배터리가 포함되어 있습니다.

비행 모드

DJI Mavic 3 Pro는 다음 비행 모드를 지원합니다. 비행 모드는 조종기에서 비행 모드 전환 스위치를 사용하여 전환할 수 있습니다.

일반 모드

기체는 GNSS, 수평, 상향 및 하향 비전 시스템 및 적외선 감지 시스템을 활용하여 자체 위치를 결정하고 안정화합니다. GNSS 신호가 강할 경우, 기체는 GNSS를 이용하여 자체적으로 위치를 결정하고 안정화합니다. GNSS가 약하지만 조명 및 기타 환경 조건이 충분할 경우, 기체는 비전 시스템을 이용합니다. 비전 시스템이 활성화되고 조명 및 기타 환경 조건이 충분할 경우, 최대 틸트 각은 30°이고, 최대 비행 속도는 15m/s입니다.

스포츠 모드

스포츠 모드에서 기체는 GNSS를 이용해 위치를 결정하고 기체 반응은 민첩성과 속도에 최적화되어 조종 스틱 이동에 더 민감하게 반응합니다. 유의 사항: 장애물 회피 기능은 비활성화되어 있으며 최대 비행 속도는 21m/s입니다.

Cine 모드

Cine 모드는 일반 모드에 기반하고 있으나 비행 속도가 제한되어 촬영 중에 기체가 더욱 안정적입니다.

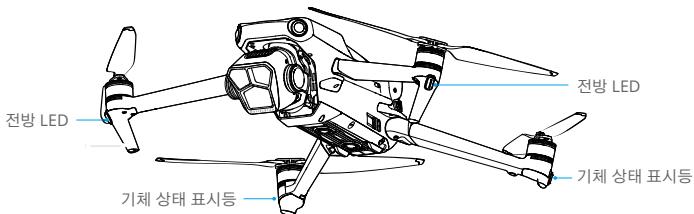
기체가 EU 지역에서 비행하는 경우, 조종기에서 비행 모드를 C로 전환하면 기체가 저속 모드로 전환됩니다. 저속 모드는 일반 모드를 기준으로 최대 수평 비행 속도를 2.8m/s로 제한하며 상승 또는 하강 속도에 제한이 없습니다.

비전 시스템을 이용할 수 없거나 비활성화되어 있고 GNSS 신호가 약하거나 콤파스에 간섭이 발생하는 경우에는 기체가 자동으로 자세(ATTI) 모드로 전환됩니다. ATTI 모드에서는 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. 기체는 자동으로 호버링하거나 정지할 수 없습니다. 따라서 조종사는 사고를 피하기 위해 가능한 한 빨리 기체를 착륙시켜야 합니다.

-
- 💡 • 비행 모드는 수동 비행 및 크루즈 컨트롤에만 유효합니다.
- ⚠️ • 스포츠 모드에서는 비전 시스템이 비활성화되어 있으며 이는 기체가 자동으로 경로에서 장애물을 감지할 수 없다는 의미입니다. 사용자는 주변 환경에 주의를 기울이고 장애물을 피하기 위해 기체를 제어해야 합니다.
- 스포츠 모드에서는 기체의 최대 속도와 정지 거리가 큰 폭으로 증가합니다. 무풍 환경에서 최소 30m의 제동 거리가 필요합니다.
- 기체가 스포츠 모드 또는 일반 모드에서 상승 및 하강하는 동안 무풍 환경에서 최소 정지 거리는 10m가 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 Mavic 3 Pro에는 전방 LED와 기체 상태 표시등이 있습니다.



기체에 전원이 켜져 있지만 모터가 작동하지 않는 경우, 전방 LED가 계속 빨간색으로 켜져 기체의 방향을 표시합니다.

기체에 전원이 켜져 있지만 모터가 작동하지 않는 경우, 기체 상태 표시등이 비행 제어 시스템의 현재 상태를 표시합니다. 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
	노란색으로 네 번 깜박임	예열 중
	녹색으로 천천히 깜박임	GNSS 활성화
	녹색으로 두 번씩 반복하여 깜박임	비전 시스템 활성화
	노란색으로 느리게 깜박임	GNSS 및 하향 비전 시스템이 비활성화됨(ATTI 모드가 활성화됨)

경고 상태

	노란색으로 빠르게 깜박임	조종기 신호가 끊김
	빨간색으로 느리게 깜박임	이륙 비활성화(예: 배터리 부족*)
	빨간색으로 빠르게 깜박임	심각한 배터리 부족
	빨간색 유지	심각한 오류
	빨간색과 노란색이 교대로 깜박임	콤파스 캘리브레이션 필요

* 상태 표시등이 빨간색으로 천천히 깜박이는 동안 기체가 이륙할 수 없는 경우, 조종기에서 DJI Fly를 실행하여 상세 정보를 확인하십시오.

모터가 작동하면, 전방 LED가 빨간색과 녹색으로 교대로 깜박이고 기체 상태 표시등은 녹색으로 깜박입니다. 녹색 표시등은 기체가 UAV임을 나타내고 적색 표시등은 기체의 방향과 위치를 나타냅니다.

- ⚠** • DJI Fly에서 전방 LED를 자동으로 설정하면 촬영 시 전방 LED가 자동으로 꺼지므로 더 나은 영상을 얻을 수 있습니다. 조명 요건은 지역에 따라 다릅니다. 현지 법률 및 규정을 준수하십시오.

리턴 투 홈

포지셔닝 시스템이 정상적으로 기능하는 경우, 리턴 투 홈(RTH) 기능은 기체를 최종 기록된 홈포인트로 복귀시킵니다. RTH의 3가지 유형: 스마트 RTH, 배터리 부족 RTH, 페일세이프 RTH. 스마트 RTH가 시작될 때, 기체가 배터리 부족 RTH로 들어갈 때 또는 비행 중 조종기와 기체 사이의 신호가 끊겼을 때 기체는 다시 홈포인트로 자동 비행하여 착륙합니다.

설명	GNSS	화면
<p>기본 홈포인트는 기체가 강하거나 조금 강한 GNSS 신호(흰색으로 아이콘 표시)가 수신된 첫 번째 위치입니다. 홈포인트는 기체가 강하거나 조금 강한 GNSS 신호를 수신하는 한 이륙 전에 업데이트할 수 있습니다. 신호가 약하면 홈포인트가 업데이트되지 않습니다. 홈포인트가 기록된 후, DJI Fly에 알림 메시지가 나타납니다.</p> <p>비행 중 홈포인트를 업데이트(예: 사용자의 위치를 변경한 경우)해야 한다면, 홈포인트를 DJI Fly의 '설정 > 안전' 페이지에서 수동으로 업데이트할 수 있습니다.</p>		

RTH 중, 기체는 카메라가 기본적으로 RTH 경로를 향하도록 짐벌 틸트를 자동으로 조정합니다. 동영상 전송 신호가 정상일 경우, 카메라 뷰에 AR 홈포인트, AR RTH 경로, AR 기체 그림자가 기본으로 표시됩니다. 이를 통해 사용자는 RTH 경로와 홈포인트를 확인하고 경로에 있는 장애물을 회피할 수 있어 비행 경험이 향상됩니다. 디스플레이 내용은 '시스템 설정 > 안전 > AR 설정'에서 변경할 수 있습니다.

- ⚠️
- AR RTH 경로는 참조용으로만 사용되며 다양한 시나리오에서 실제 비행 경로와 다를 수 있습니다. RTH 중에는 항상 화면의 실시간 보기에 주의를 기울여야 합니다. 주의해서 비행하십시오.
 - RTH 중, 짐벌 다이얼을 사용하여 카메라 방향을 조정하거나 조종기의 사용자 설정 버튼을 눌러 카메라를 중앙으로 복귀시키면 기체가 짐벌 틸트를 자동으로 조정하지 못하게 되어 AR RTH 경로가 표시되지 않을 수 있습니다.
 - 홈포인트에 도달하면, 기체는 자동으로 짐벌 틸트를 수직 아래로 조정합니다.
 - AR 기체 그림자는 기체가 지상에서 0.5~15m 위에 있을 때만 표시됩니다.



스마트 RTH

GNSS 신호가 충분히 강하면 스마트 RTH를 사용하여 기체를 홈포인트로 귀환시킬 수 있습니다. 스마트 RTH는 DJI Fly 앱에서  아이콘을 누르거나 조종기의 RTH 버튼을 빼 소리가 날 때까지 길게 누르면 시작할 수 있습니다. 스마트 RTH를 종료할 때는 DJI Fly 앱에서  아이콘을 누르거나 조종기의 RTH 버튼을 누르면 됩니다. RTH를 종료한 후, 사용자가 기체 제어를 다시 획득합니다.

고급 RTH

고급 RTH는 스마트 RTH가 트리거될 때 조명이 충분하고 환경이 비전 시스템에 적합한 경우에 활성화됩니다. 기체가 최상의 RTH 경로를 자동으로 계획하며, 이 경로는 DJI Fly에 표시되고 환경에 따라 조정됩니다.

RTH 설정

RTH 설정은 고급 RTH에 사용 가능합니다. DJI Fly에서 카메라 뷰로 이동하여 ‘시스템 > 안전 > RTH’를 누릅니다.

1. 최적: 기체는 RTH 고도 설정에 관계없이 최적의 RTH 경로를 자동으로 계획하고 장애물 및 전송 신호와 같은 환경 요인에 따라 고도를 조정합니다. 최적 RTH 경로는 기체가 사용하는 배터리 전력량을 줄이고 비행 시간을 증가시키는 가능한 최단 거리를 이동하는 것을 의미합니다.



2. 사전 설정: RTH가 시작될 때 기체가 홈포인트에서 50m 이상 떨어진 경우 기체는 RTH 경로를 계획하고 장애물을 피하면서 개방된 구역으로 비행하며 RTH 고도로 상승하고 최상의 경로를 사용하여 흠으로 돌아갑니다.

RTH가 시작될 때 기체가 홈포인트로부터 5~50m 거리에 있는 경우 기체는 RTH 고도로 상승하지 않고 대신 현재 고도에서 최상의 경로를 사용하여 흠으로 돌아갑니다.

기체가 홈포인트 근처에 있을 시 현재 고도가 RTH 고도보다 높을 경우 기체는 전방으로 비행하면서 하강합니다.



고급 RTH 절차

1. 홈포인트가 기록됩니다.
2. 고급 RTH를 시작합니다.
3. 기체가 제자리에서 호버링합니다.
 - a. RTH가 시작될 때 기체가 홈포인트에서 5m 미만인 경우에는 즉시 착륙합니다.
 - b. RTH가 시작될 때 기체가 홈포인트에서 5m 이상 떨어져 있는 경우, 기체는 RTH 설정에 따라 장애물을 감지하고 GEO 구역을 피해 최상의 경로를 계획하고 홈포인트로 비행합니다. 기체 전면은 항상 비행 방향과 동일한 방향을 향합니다.
4. 기체는 RTH 설정, 환경 및 RTH 중 전송 신호에 따라 자동으로 비행합니다.
5. 홈포인트에 도달한 후 기체가 착륙하고 모터를 정지합니다.

직선 RTH

기체는 조명이 충분하지 않고 환경이 고급 RTH에 적합하지 않은 경우 직선 RTH로 들어갑니다.

직선 RTH 절차:

1. 홈포인트가 기록됩니다.
2. 직선 RTH를 시작합니다.
3. 기체가 제자리에서 호버링합니다.
 - a. RTH가 시작될 때 기체가 홈포인트에서 50m 이상 떨어진 곳에 있으면, 기체는 먼저 20m 높이로 상승한 후(현재 고도가 20m보다 높을 경우 이 단계를 건너뜀), 방향을 조정하고 사전 설정된 RTH 고도로 상승하여 홈포인트로 비행합니다. 현재 고도가 RTH 고도보다 높은 경우에는, 기체가 현재 고도에서 홈포인트로 비행합니다.
 - b. RTH가 시작될 때 기체가 홈포인트로부터 5~50m 거리에 있을 경우, 기체는 방향을 조정하여 현재 고도에서 홈포인트로 비행합니다. RTH가 시작될 때 현재 고도가 2m 미만인 경우에는, 기체가 2m까지 상승하여 홈포인트로 비행합니다.
 - c. RTH가 시작될 때 기체가 홈포인트에서 5m 미만인 경우에는 즉시 착륙합니다.
4. 홈포인트에 도달한 후 기체가 착륙하고 모터를 정지합니다.

- ⚠️
- 고급 RTH 중에는 기체가 풍속 및 장애물과 같은 환경적 요인에 따라 비행 속도를 자동으로 조정합니다.
 - 기체는 나뭇가지나 전선과 같은 작거나 가느다란 물체를 피할 수 없습니다. 스마트 RTH를 사용하기 전에 기체를 개방된 구역으로 비행하십시오.
 - 기체가 RTH 경로에서 피할 수 없는 전선이나 타워가 있는 경우 고급 RTH를 ‘사전 설정’으로 설정하고 RTH 고도가 모든 장애물보다 높게 설정되어 있는지 확인합니다.
 - RTH 중 RTH 설정을 변경할 경우, 기체는 정지하고 최신 설정에 따라 훔으로 돌아갑니다.
 - RTH 중에 최고 고도를 현재 고도 이하로 설정되면 기체는 최고 고도까지 하강하고 훔으로 돌아갑니다.
 - RTH 중에는 RTH 고도를 변경할 수 없습니다.
 - 현재 고도와 RTH 고도의 차이가 클 경우 다른 고도에서의 풍속으로 인해 배터리 사용량을 정확하게 계산할 수 없습니다. DJI Fly의 배터리 전원 및 경고 메시지에 각별히 주의하십시오.
 - 이륙 또는 RTH 중에 조명 상태와 환경이 비전 시스템에 적합하지 않은 경우에는 고급 RTH를 사용할 수 없습니다.

- 고급 RTH 중에 조명 상태와 환경이 비전 시스템에 적합하지 않고 기체가 장애물을 감지할 수 없는 경우에는 기체가 직선 RTH로 들어갑니다. 적절한 RTH 고도는 RTH로 들어가기 전에 설정해야 합니다.
- 고급 RTH 중에 조종기 신호가 정상일 때는 피치 스틱으로 비행 속도를 제어할 수 있지만 방향과 고도는 제어할 수 없으며 기체를 좌측 또는 우측으로 비행할 수 없습니다. 가속하면 더 많은 전력이 사용됩니다. 비행 속도가 유효 감지 속도를 초과하면 기체가 장애물을 피할 수 없게 됩니다. 피치 스틱을 완전히 아래로 당기면 기체가 정지하고 제자리에서 호버링하면서 RTH를 종료합니다. 피치 스틱을 놓은 후 기체를 제어할 수 있습니다.
- 기체가 외부에 있는 동안 훔포인트가 고도 제한 구역에 있는 경우, 고급 RTH는 설정된 RTH 고도보다 낮을 수 있는 고도 제한 아래에서 기체를 비행합니다. 주의해서 비행하십시오.
- 직선 RTH 중에 조종기 신호가 정상일 때는 조종기를 사용해 비행 속도와 고도를 제어할 수 있지만 기체의 방향은 제어할 수 없으며 기체를 좌측 또는 우측으로 비행할 수 없습니다. 피치 스틱으로 가속하여 비행 속도가 유효 감지 속도를 초과하면 기체가 장애물을 감지할 수 없습니다. 기체가 상승하거나 전방으로 비행하는 경우, 조종 스틱을 반대 방향으로 밀어 RTH를 종료합니다. 조종 스틱을 끌어 기체의 제어를 다시 획득합니다.
- 기체가 RTH 상태에서 상승하면서 최고 고도에 도달하면 기체가 정지하고 현재 고도에서 훔포인트로 돌아갑니다.
- 기체가 전방 장애물을 감지하여 상승하다가 최고 고도에 도달하면 제자리에서 호버링하게 됩니다.
- OcuSync 동영상 전송이 장애물로 인해 끊어지면 기체는 강화된 전송의 4G 연결만 사용할 수 있습니다. RTH 경로에 큰 장애물이 있을 수 있으므로 RTH 중에 안전을 보장하기 위해 RTH 경로는 이전 비행경로를 참고합니다. 강화된 전송을 사용할 때는 배터리 상태와 지도의 RTH 경로에 더 주의를 기울이십시오.

배터리 부족 RTH

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

전력 부족으로 인한 불필요한 위험을 피하기 위해 기체는 배터리 전력이 현재 위치, 환경 및 비행 속도에 따라 훔포인트로 돌아갈 수 있을 정도로 충분한지를 자동으로 계산합니다. 배터리 잔량이 낮지만 RTH 비행만 완료하기에 충분할 경우 DJI Fly에 경고 메시지가 표시됩니다. 10초 동안 아무런 조치를 취하지 않으면 기체가 자동으로 훔포인트로 비행합니다.

사용자는 조종기에서 RTH 버튼을 눌러 RTH를 취소할 수 있습니다. 배터리 잔량 부족 경고는 비행 중에 한번만 표시됩니다. 경고 후 RTH를 취소하면, 인텔리전트 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. 자동 착륙은 취소할 수 없지만, 조종기를 사용하여 착륙 과정에서 기체의 수평 이동과 하강 속도를 바꿀 수 있습니다. 충분한 전력이 있으면, 스로틀 스틱을 사용하여 기체를 1m/s의 속도로 하강시킬 수 있습니다.

자동 착륙 중에는 가능한 한 빨리 기체를 착륙시킬 적절한 장소를 찾기 위해 수평으로 이동시킵니다. 사용자가 전원이 고갈될 때까지 스로틀 스틱을 위쪽으로 계속 밀면 기체가 떨어집니다.

페일세이프 RTH

조종기 신호가 끊겼을 때 기체의 동작은 DJI Fly의 ‘설정 > 안전 > 안전 고급 설정’에서 RTH, 착륙 또는 호버링으로 설정할 수 있습니다. 훔포인트가 올바르게 기록되고 콤파스가 정상적으로 작동하는 상태에서

조종기 신호가 6초 이상 감지되지 않으면 페일세이프 RTH가 자동으로 활성화됩니다.

조명이 충분하고 비전 시스템이 정상적으로 작동하는 경우에는 RTH 설정에 따라 고급 RTH를 사용하여 DJI Fly가 조종기 신호를 놓치기 전에 기체가 생성한 RTH 경로를 표시합니다. 조종기 신호가 복원되더라도 기체는 RTH 상태를 유지합니다. DJI Fly는 이에 따라 RTH 경로를 업데이트합니다.

조명이 충분하지 않고 비전 시스템을 사용할 수 없는 경우에는 기체가 원래 경로 RTH로 들어갑니다.

원래 경로 RTH 절차:

1. 기체가 제자리에서 호버링합니다.
2. a. 기체가 품포인트에서 50m 이상 떨어져 있는 경우, 기체는 방향을 조정하고 원래 비행 경로에서 50m 후방으로 비행한 다음 직선 RTH로 들어갑니다.
b. 기체가 품포인트에서 5m 이상 50m 미만인 떨어져 있는 경우에는 직선 RTH로 들어갑니다.
c. RTH가 시작될 때 기체가 품포인트에서 5m 미만인 경우에는 즉시 착륙합니다.
3. 품포인트에 도달한 후 기체가 착륙하고 모터를 정지합니다.

RTH 동안에 조종기 신호가 복원되더라도 기체는 직선 RTH에 들어가거나 계속 유지합니다.

- ⚠
- RTH가 DJI Fly 앱을 통해 트리거되고 기체가 품포인트로부터 5m 이상 떨어져 있을 경우에는 착륙 옵션을 선택하라는 알림 메시지가 앱에 표시됩니다.
 - GNSS 신호가 약하거나 없는 경우에는 기체가 품포인트로 돌아올 수 없습니다. 페일세이프 RTH로 들어간 후 GNSS 신호가 약하거나 없는 경우 기체는 ATTI 모드로 들어갈 수 있습니다. 기체는 착륙 전에 잠시 제자리에서 호버링합니다.
 - 비행 전에 매번 적합한 RTH 고도를 설정하는 것은 매우 중요합니다. DJI Fly 앱을 실행한 후, RTH 고도를 설정하십시오. 기본 RTH 고도는 100m입니다.
 - 페일세이프 RTH 중에 비전 시스템을 이용할 수 없는 경우에는 기체가 장애물을 감지할 수 없습니다.
 - GEO 구역은 RTH에 영향을 줄 수 있습니다. GEO 구역 근처에서는 비행하지 마십시오.
 - 풍속이 너무 높으면 기체가 품포인트로 돌아올 수 없습니다. 주의해서 비행하십시오.
 - RTH 중에는 작고 가는 물체(예: 나뭇가지 또는 전선) 또는 투명한 물체(예: 물 또는 유리)에 주의하십시오. 긴급 상황에서는 RTH를 종료하고 기체를 수동으로 제어하십시오.
 - 일부 환경에서는 비전 시스템이 작동하더라도 RTH를 사용하지 못할 수 있습니다. 이 경우, 기체는 RTH를 종료합니다.

착륙 보호

사용자가 조종기 또는 앱을 사용하여 RTH 또는 자동 착륙을 트리거하면, 스마트 RTH 중에 착륙 보호가 활성화됩니다.

기체가 착륙을 시작하면 착륙 보호 기능이 활성화됩니다.

1. 착륙 보호 중에, 기체는 적절한 지면을 자동으로 감지하고 조심스럽게 착륙합니다.
2. 지면이 착륙하기에 적합하지 않다고 판단하면 기체는 호버링하며 조종사의 승인을 기다립니다.
3. 착륙 보호 기능이 작동하지 않는 경우에 기체가 지면에서 0.5m 아래로 하강하면 DJI Fly에 착륙 여부를 묻는 알림 메시지가 표시됩니다. 확인을 누르거나 스로틀 스틱을 끝까지 1초간 길게 당기면 기체가 착륙합니다.

정밀 착륙

RTH 중 기체는 아래 지형을 자동으로 스캔하고 일치하는 지형 특성이 있는지 확인합니다. 현재 지형과 훔포인트 지형이 일치하면 기체가 착륙합니다. 일치하는 지형이 없을 경우 DJI Fly 앱에 알림 메시지가 표시됩니다.

-
- ⚠ • 정밀 착륙 중에는 착륙 보호가 활성화됩니다.
- 정밀 착륙 성능은 다음 조건에 따라 달라집니다.
 - a. 훔포인트는 이륙 시 기록되어야 하며 비행 중 변경되지 않아야 합니다. 그렇지 않으면, 기체에 훔포인트 지형 특성이 기록되지 않습니다.
 - b. 이륙하는 동안 기체는 수평으로 비행하기 전에 최소 7m 상승해야 합니다.
 - c. 훔포인트 지형 특성은 큰 차이 없이 유지되어야 합니다.
 - d. 훔포인트 지형 특성은 충분한 특징이 있어야 합니다. 눈 덮인 지역과 같은 지형은 적합하지 않습니다.
 - e. 조명 조건이 너무 밝거나 어두워서는 안 됩니다.
 - 정밀 착륙 중에 다음과 같은 동작이 가능합니다.
 - a. 스로틀 스틱을 아래로 누르면 착륙 속도가 가속됩니다.
 - b. 조종 스틱을 스로틀 방향과 다른 방향으로 움직이면 정밀 착륙이 중단됩니다. 조종 스틱을 놓으면 기체가 수직으로 하강합니다.
-

비전 시스템 및 적외선 감지 시스템

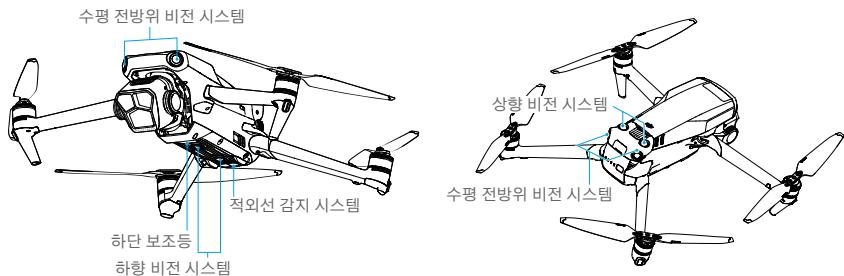
DJI Mavic 3 Pro에는 적외선 감지 시스템 및 수평, 상향 및 하향 비전 시스템이 장착되어 있습니다.

상향 및 하향 비전 시스템은 각각 2대의 카메라로 구성되며, 전방, 후방 및 측면 비전 시스템은 총 4대의 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 회전하며, 실내 또는 GNSS를 사용할 수 없는 기타 환경에서도 비행할 수 있도록 지원합니다.

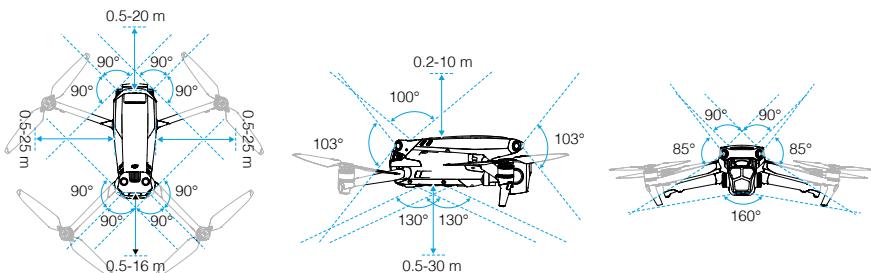
기체 하단에 있는 보조등은 하향 비전 시스템을 지원할 수 있습니다. 보조등은 기본적으로 비행 고도가 5m 미만일 때 낮은 조도 환경에서 자동으로 켜집니다. 사용자는 DJI Fly 앱에서 수동으로 켜거나 끌 수도 있습니다. 기체가 다시 시작될 때마다 하단 보조등은 기본 설정인 자동으로 되돌아갑니다.

- ⚠** • 보조 LED는 EU에서 사용할 때 자동으로 설정되며 변경할 수 없습니다. 기체 전면 암 LED는 EU에서 사용할 때 항상 켜져 있으며 변경할 수 없습니다.



감지 범위

전방 비전 시스템	정밀 측정 범위: 0.5~20 m / FOV: 90° (수평), 103° (수직)
후방 비전 시스템	정밀 측정 범위: 0.5~16 m / FOV: 90° (수평), 103° (수직)
측면 비전 시스템	정밀 측정 범위: 0.5~25 m / FOV: 90° (수평), 85° (수직)
상향 비전 시스템	정밀 측정 범위: 0.2~10 m / FOV: 100° (전후), 90° (좌우)
하향 비전 시스템	정밀 측정 범위: 0.3~18 m / FOV: 130° (전후), 160° (좌우) 하향 비전 시스템은 기체가 0.5~30m 고도에 있을 때 가장 잘 작동합니다.



비전 시스템 사용

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

기체가 일반 모드 또는 Cine 모드에 있고 DJI Fly에서 장애물 회피를 ‘우회’ 또는 ‘정지’로 설정한 경우에 기체의 전원을 켜면 수평 및 상향 비전 시스템이 자동으로 활성화됩니다. 기체가 수평 및 상향 비전 시스템을 사용하여 장애물을 감지하면 능동적으로 정지할 수 있습니다. 수평 및 상향 비전 시스템은 조명이 적당하고 장애물이 분명하게 표시되거나 재질이 확실한 경우에 가장 잘 작동합니다. 사용자는 관성에 주의하여 적절한 거리 내에서 정지하도록 기체를 제어해야 합니다.

비전 포지셔닝 및 장애물 회피는 DJI Fly 앱의 ‘시스템 설정 > 안전 > 안전 고급 설정’에서 비활성화할 수 있습니다.



- 비행 환경에 주의하십시오. 비전 시스템 및 적외선 감지 시스템은 특정 상황에서만 작동하며 사람의 제어 및 판단을 대체할 수 없습니다. 비행하는 동안에는 주변 환경과 DJI Fly에서 안내하는 경고에 주의를 기울이고 항상 기체의 제어를 유지할 책임을 다하십시오.
- 비전 포지셔닝 및 장애물 회피는 수동으로 비행할 때만 사용할 수 있으며 RTH, 자동 착륙, 인텔리전트 플라이트 모드와 같은 모드에서는 사용할 수 없습니다.
- 비전 포지셔닝 및 장애물 회피를 비활성화하면, 기체는 호버링을 위해 GNSS에만 의존하고 전방향 장애물 감지는 사용할 수 없으며 기체는 지면에 가깝게 하강하는 동안 자동으로 감속하지 않습니다. 비전 포지셔닝 및 장애물 회피를 비활성화한 경우에는 특별한 주의가 필요합니다. 비전 포지셔닝 및 장애물 회피는 구름이나 안개 속에서 또는 착륙 시 장애물이 감지된 경우 일시적으로 비활성화될 수 있습니다. 일반 비행 시나리오에서는 비전 포지셔닝 및 장애물 회피를 활성화해 두십시오. 비전 포지셔닝 및 장애물 회피는 기체를 다시 시작한 후 기본적으로 활성화됩니다.
- GNSS가 없는 경우, 하향 비전 시스템은 기체가 0.5~30m 고도에 있을 때 가장 잘 작동합니다. 기체의 고도가 30m를 넘으면 비전 시스템 성능에 영향을 줄 수 있기 때문에 각별한 주의가 필요합니다.
- 저조도 환경에서는 하단 보조등이 켜져 있어도 비전 시스템이 최적의 포지셔닝 성능을 달성하지 못할 수 있습니다. 그러한 환경에서 GNSS 신호가 약할 때는 비행 시 주의가 필요합니다.
- 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.
- 비전 시스템은 타워 크레인, 고압 송전탑, 고압 송전선, 사장교 및 현수교와 같이 프레임과 케이블이 있는 대형 구조물을 정확하게 식별할 수 없습니다.
- 비전 시스템은 명확한 패턴 변화가 없거나 조명이 너무 낮거나 너무 강한 표면 근처에서는 제대로 작동할 수 없습니다. 비전 시스템은 다음 상황에서 제대로 작동할 수 없습니다.
 - 단색 표면(예: 완전한 검은색, 흰색, 적색 또는 녹색) 근처에서 비행하는 경우.
 - 반사가 잘 되는 표면 근처에서 비행하는 경우.
 - 물 또는 투명한 표면 근처에서 비행하는 경우.
 - 움직이는 표면 또는 물체 근처에서 비행하는 경우.
 - 조명이 자주 그리고 심하게 변하는 영역에서 비행하는 경우.
 - 극도로 어둡거나(<10 럭스) 밝은(>40,000 럭스) 표면 근처에서 비행하는 경우.
 - 적외선을 강하게 반사하거나 흡수하는 표면(예: 거울) 근처에서 비행하는 경우.

- h. 명확한 패턴 또는 질감이 없는 표면 근처에서 비행하는 경우.
 - i. 동일한 반복 패턴 또는 질감이 있는 표면(예: 동일한 디자인의 타일) 근처에서 비행하는 경우.
 - j. 표면적이 작은 물체(예: 나뭇가지) 근처에서 비행하는 경우.
- 센서는 항상 깨끗하게 유지하십시오. 센서를 흙집을 내거나 개조하지 마십시오. 먼지와 습기가 많은 환경에서 기체를 사용하지 마십시오.
 - 비전 시스템 카메라를 장기간 보관한 후에는 캘리브레이션이 필요할 수 있습니다. DJI Fly에 알림 메시지가 나타나고 자동으로 캘리브레이션이 수행됩니다.
 - 우천, 암개 또는 가시 거리가 100m 이내인 경우에는 비행하지 마십시오.
 - 이륙 전에는 항상 다음 사항을 확인하십시오.
 - a. 적외선 감지 시스템 및 비전 시스템 위에 스티커나 기타 장애물이 없는지 확인하십시오.
 - b. 비전 시스템 및 적외선 감지 시스템의 유리 위에 오물, 먼지 또는 물이 묻은 경우 부드러운 천을 사용하십시오. 알코올이 함유된 클렌저는 사용하지 마십시오.
 - c. 적외선 감지 및 비전 시스템의 렌즈가 손상된 경우 DJI 고객지원으로 문의하십시오.
 - 적외선 감지 시스템을 가리지 마십시오.

고급 조종사 지원 시스템 (APAS)

고급 조종사 지원 시스템(APAS) 기능은 일반 및 Cine 모드에서 사용할 수 있습니다. APAS가 활성화되면 기체가 사용자 명령에 계속 반응하면서 조종 스틱 입력과 비행 환경 모두에 따라 경로를 계획합니다. APAS를 사용하면 더 쉽게 장애물을 회피하며, 더 매끄러운 영상을 촬영하고, 더 나은 비행을 경험할 수 있습니다.

조종 스틱을 아무 방향으로나 계속 움직이십시오. 기체는 장애물의 위로, 아래로 또는 좌우로 비행하면서 장애물을 피합니다. 기체는 장애물을 회피하는 동안에도 조종 스틱 입력에 반응할 수 있습니다.

APAS가 활성화되어 있을 때 조종기의 비행 일시 정지 버튼을 눌러 기체를 정지할 수 있습니다. 기체는 정지하고 3초 동안 호버링하면서 조종사의 명령을 기다립니다.

APAS를 활성화하려면, DJI Fly를 열고 ‘설정 > 안전’으로 들어가 APAS를 활성화합니다. 우회를 사용할 때 일반 또는 ‘고급 우회 비행(Nifty)’ 모드를 선택하십시오. 고급 우회 비행 모드에서는 기체가 장애물을 피하면서 더 나은 영상을 얻기 위해 더 빠르고 매끄럽게 장애물에 더 가깝게 비행할 수 있습니다. 그러나, 장애물과 충돌할 위험이 증가합니다. 주의해서 비행하십시오.

고급 우회 비행 모드는 다음과 같은 상황에서 정상적으로 작동하지 않습니다.

- 장애물 근처를 비행하면서 기체 방향이 빠르게 변경되는 경우.
- 캐노피나 덤불과 같은 좁은 장애물을 고속으로 비행하는 경우.
- 감지하기에는 너무 작은 장애물 근처에서 비행하는 경우.
- 프로펠러 가드를 부착하고 비행하는 경우.

착륙 보호

장애물 회피가 ‘우회’ 또는 ‘정지’로 설정되고 사용자가 스로틀 스틱을 아래로 당겨 기체를 착륙시키는 경우 착륙 보호 기능이 활성화됩니다. 기체가 착륙을 시작하면 착륙 보호 기능이 활성화됩니다.

- 착륙 보호 동안 기체는 구역이 착륙에 적합한지 자동으로 감지한 다음 기체를 착륙시킵니다.
- 지면이 착륙하기에 적합하지 않다고 판단되는 경우, 기체는 지상 0.8m로 하강할 때 호버링합니다. 스로틀 스틱을 5초 이상 아래로 당기면 기체는 장애물 회피 없이 착륙합니다.

- ⚠
- 비전 시스템을 사용할 수 있을 경우에는 APAS를 사용하십시오. 원하는 비행경로에 사람, 표면 면적이 작은 물체(예: 나뭇가지) 또는 투명한 물체(예: 유리 또는 물)가 없도록 확인하십시오.
 - 비전 시스템을 사용할 수 있거나 GNSS 신호가 강할 경우 APAS를 사용하십시오. 기체가 물 위 또는 눈으로 덮인 지역 위로 비행하는 경우 APAS가 제대로 작동하지 않을 수 있습니다.
 - 극도로 어둡거나(<300 렉스) 밝은(>10,000 렉스) 환경에서 비행할 때에는 더 많은 주의를 기울여야 합니다.
 - DJI Fly에 주의를 기울여 기체가 APAS가 정상적으로 작동하는지 확인하십시오.
 - APAS는 기체가 비행 제한 또는 GEO 구역 근처를 비행하는 경우 제대로 작동하지 않을 수 있습니다.

비전 어시스트

수평 비전 시스템으로 구동되는 비전 어시스트 뷰는 수평 속도 방향(전방, 후방, 좌측, 우측)을 변경하여 사용자가 비행 중에 장애물을 탐색하고 관찰하는 데 도움을 줍니다. 자세 표시기를 원쪽으로 밀거나, 미니 지도를 오른쪽으로 밀거나 자세 표시기 오른쪽 하단에 있는 아이콘을 눌러 비전 어시스트 뷰로 전환합니다.

- ⚠ • 비전 어시스트 사용 시 전송 대역폭 제한, 휴대폰 성능, 조종기 화면의 영상 전송 해상도로 인해 영상 전송 품질이 저하될 수 있습니다.
- 비전 어시스트 뷰에 프로펠러가 나타나는 것은 정상입니다.
 - 비전 어시스트는 참조용으로만 사용해야 합니다. 유리벽이나 나뭇가지, 전선 및 연줄과 같은 작은 물체는 정확하게 표시할 수 없습니다.
 - 기체가 이륙하지 않았거나 영상 전송 신호가 약한 경우 비전 어시스트를 사용할 수 없습니다.



기체의 수평 속도 선의 방향은 기체의 현재 수평 방향을 나타내고, 선의 길이는 기체의 수평 속도를 나타냅니다.

비전 어시스트 뷰 방향 비전 어시스트 뷰의 방향을 나타냅니다. 방향을 고정하려면 길게 누릅니다.

미니 지도로 전환 비전 어시스트 뷰에서 미니 지도로 전환하려면 한 번 누릅니다.

숨기기 비전 어시스트 뷰를 최소화하려면 한 번 누릅니다.

최대 비전 어시스트 뷰를 최대화하려면 한 번 누릅니다.

잠김 비전 어시스트 뷰의 방향이 잠겨 있음을 나타냅니다. 잠금을 취소하려면 한 번 누릅니다.

- 💡 • 방향이 특정 방향으로 잠겨 있지 않으면 비전 어시스트 뷰가 자동으로 현재 비행 방향으로 전환됩니다. 현재 수평 비행 방향 보기로 돌아가기 전 3초 동안 비전 어시스트 뷰 방향을 전환하려면 다른 방향 화살표를 한 번 누릅니다.
- 방향이 특정 방향으로 잠겨 있는 경우 다른 방향 화살표를 누르면 현재 수평 비행 방향으로 돌아가기 전에 3초 동안 비전 어시스트 뷰의 방향을 전환할 수 있습니다.

충돌 경고

현재 보기 방향에서 장애물이 감지되면 비전 어시스트 뷰에 충돌 경고가 표시됩니다. 경고 색상은 장애물과 기체 사이의 거리에 따라 결정됩니다.



충돌 경고 색상	기체와 장애물 사이의 거리
노란색	2.2~5 m
빨간색	≤2.2 m

- ⚠️
- 모든 방향에서 비전 어시스트의 FOV는 약 70°입니다. 충돌 경고 중에 화각(FOV)에 장애물이 보이지 않는 것은 정상입니다.
 - 충돌 경고는 레이더 지도 표시 스위치로 제어되지 않으며 레이더 지도가 꺼진 경우에도 계속 표시됩니다.
 - 충돌 경고는 비전 어시스트 뷰가 작은 창에 표시되는 경우에만 나타납니다.

비행 기록계

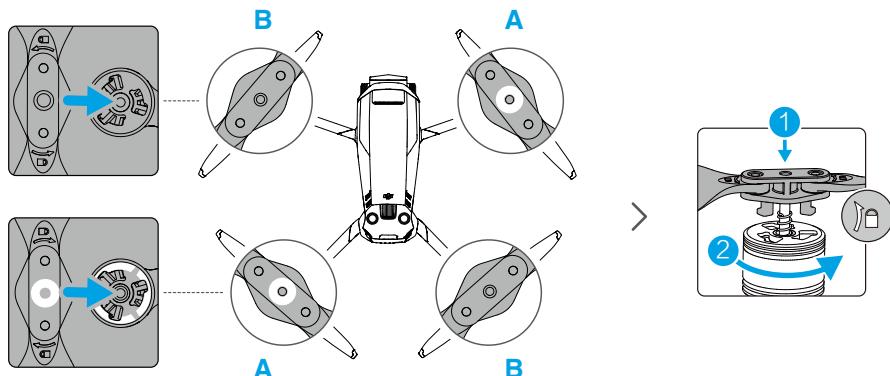
비행 원격 측정, 기체 상태 정보 및 기타 매개변수를 포함하는 비행 데이터는 기체의 내부 데이터 기록 장치에 자동으로 저장됩니다. 데이터는 DJI Assistant 2(소비자 드론 시리즈용)를 사용하여 액세스할 수 있습니다.

프로펠러

두 종류의 DJI Mavic 3 Pro 쿼드 릴리즈 프로펠러는 서로 다른 방향으로 회전하도록 설계되었습니다. 표시는 어떤 모터에 어떤 프로펠러를 부착해야 하는지 보여줍니다. 지침에 따라 프로펠러와 모터의 짹을 맞추십시오.

프로펠러 부착

표시가 있는 프로펠러는 표시가 있는 모터에 부착하고 표시가 없는 프로펠러는 표시가 없는 모터에 부착합니다. 모터를 잡고 프로펠러를 아래로 누르면서 프로펠러가 튀어 나와 제자리에 고정될 때까지 프로펠러에 표시된 방향으로 돌립니다.



프로펠러 분리

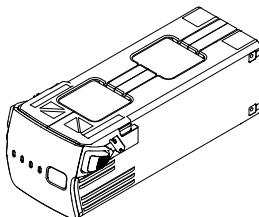
모터를 잡고 프로펠러를 아래로 누르면서 튀어 나올 때까지 프로펠러에 표시된 반대 방향으로 돌립니다.

- ⚠**
- 프로펠러 블레이드는 날카롭습니다. 주의를 기울여 다루십시오.
 - 정품 DJI 프로펠러만 사용하십시오. 프로펠러 유형을 혼합하지 마십시오.
 - 프로펠러는 소모성 구성품입니다. 필요할 경우 추가 프로펠러를 구매하십시오.
 - 비행을 시작하기 전에 항상 프로펠러와 모터가 단단히 설치되었는지 확인합니다.
 - 비행 전에 모든 프로펠러의 상태가 양호한지 확인하십시오. 오래되고 금이 가거나 파손된 프로펠러는 사용하지 마십시오.
 - 부상 방지를 위해 회전하는 프로펠러나 모터에 접근하지 마십시오.

- 기체를 운반하거나 보관하는 동안에는 프로펠러가 손상되지 않도록 운반 케이스에 나와 있는 방향으로 기체를 놓으십시오. 프로펠러를 조이거나 구부리지 마십시오. 프로펠러가 손상되면 비행 성능에 영향을 줍니다.
- 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 커질 때 ESC 소리가 정상인지 확인하십시오.

인텔리전트 플라이트 배터리

Mavic 3 인텔리전트 플라이트 배터리는 스마트 충전/방전 기능이 있는 15.4V, 5000mAh 배터리입니다.



배터리 기능

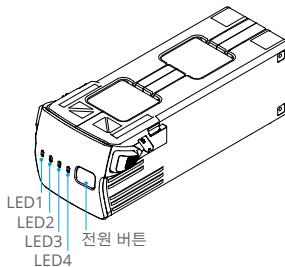
- 배터리 잔량 표시: 배터리 잔량 LED는 현재 배터리 잔량을 표시합니다.
- 자동 방전 기능: 배터리 팽창을 방지하기 위해 3일 동안 사용하지 않을 경우에는 배터리 잔량이 96%로 자동 방전되고, 9일 동안 사용하지 않을 경우에는 60%로 자동 방전됩니다. 방전 중에 배터리에서 약간의 열이 발생하는 것은 정상입니다.
- 균형 충전: 충전 중에 배터리 셀 전압의 균형을 자동으로 잡습니다.
- 과충전 보호: 배터리가 완전히 충전되면 충전이 자동으로 멈춥니다.
- 온도 감지: 손상 방지를 위해 배터리는 5~40°C 사이의 온도에서만 충전됩니다.
- 과전류 보호: 과도한 전류가 감지되면 배터리 충전이 중지됩니다.
- 과방전 보호: 배터리가 사용되지 않을 때는 과도한 방전을 방지하기 위해 자동으로 방전을 중단합니다. 배터리 사용 중에는 과방전 보호가 활성화되지 않습니다.
- 합선 보호: 합선이 감지되면 전력 공급을 자동으로 차단합니다.
- 배터리 셀 손상 보호: 압은 손상된 배터리 셀이 감지되면 경고 메시지를 표시합니다.
- 최대 절전 모드: 20분 동안 작동하지 않으면 절전을 위해 배터리 전원이 꺼집니다. 배터리 잔량이 5% 미만이면 6시간 후에 배터리가 최대 절전 모드로 전환되어 과도한 방전을 방지합니다. 최대 절전 모드에서는 배터리 잔량 표시등이 켜지지 않습니다. 절전 모드에서 나오려면 배터리를 충전하십시오.
- 통신: 배터리의 전압, 용량, 전류에 대한 정보가 기체로 전송됩니다.

- ⚠** 사용하기 전에 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 방전되는 동안 배터리 전력량을 표시합니다. LED의 상태는 아래 정의되어 있습니다.

● : LED 켜짐

◆ : LED 깜박임

○ : LED 꺼짐

LED1	LED2	LED3	LED4	배터리 잔량
●	●	●	●	88% ~ 100%
●	●	●	◆	76% ~ 87%
●	●	●	○	63% ~ 75%
●	●	◆	○	51% ~ 62%
●	●	○	○	38% ~ 50%
●	◆	○	○	26% ~ 37%
●	○	○	○	13% ~ 25%
◆	○	○	○	0% ~ 12%

전원 켜기/끄기

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

저온 주의사항

- 10~5°C의 저온에서 비행하면 배터리 용량이 현저히 줄어듭니다. 배터리의 온도를 높이기 위해 기체를 제자리에서 호버링하는 것이 좋습니다. 배터리는 사용할 때마다 항상 완전히 충전되어 있는지 확인하십시오.
- 10°C 미만으로 온도가 낮은 환경에서는 배터리를 사용할 수 없습니다.
- 저온 환경에서는 DJI Fly 앱에 배터리 잔량 낮음 경고가 표시되자마자 비행이 종료됩니다.
- 최적의 성능을 위해 배터리 온도를 20°C 이상으로 유지하십시오.

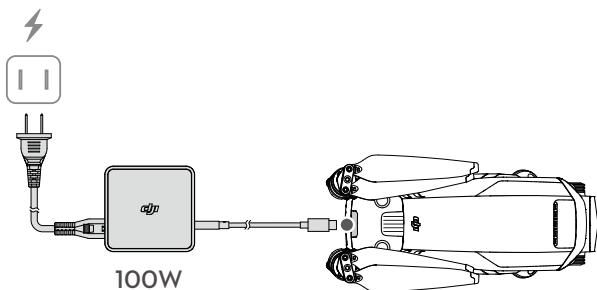
- 저온 환경에서 배터리 용량이 줄어들면 기체의 풍속 저항 성능이 저하됩니다. 주의해서 비행하십시오.
- 높은 고도에서는 각별히 주의해서 비행하십시오.

배터리 충전

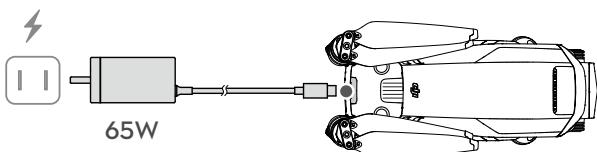
배터리는 사용하기 전에 항상 완전히 충전하십시오. DJI 100W USB-C 전원 어댑터, DJI 65W 휴대용 충전기 또는 기타 USB PD 충전기와 같이 DJI에서 제공하는 충전 기기를 사용하는 것이 좋습니다.

충전기 사용

- 충전기를 AC 전원 공급 장치(100~240V, 50/60Hz, 충전에 적합한 사양의 전원 케이블 사용, 필요한 경우 전원 어댑터 사용)에 연결합니다.
- 배터리 전원이 꺼진 상태에서 배터리 충전 케이블을 사용하여 기체를 충전기에 연결합니다.
- 배터리 잔량 LED는 충전 중인 현재 배터리 잔량을 표시합니다.
- 배터리 잔량 LED가 모두 꺼지면 인텔리전트 플라이트 배터리가 완전히 충전된 것입니다. 배터리가 완전히 충전되면 USB 충전기를 분리합니다.



또는



-
- ⚠**
 - 비행 직후에는 배터리 온도가 너무 높을 수 있으므로 인텔리전트 플라이트 배터리를 충전하지 마십시오. 다시 충전하기 전에 배터리가 작동 온도로 냉각될 때까지 기다립니다.
 - 배터리 셀의 온도가 작동 범위인 5~40°C 내에 있지 않으면 충전기가 배터리 충전을 멈춥니다. 이상적인 충전 온도 범위는 22~28°C입니다.
 - 배터리의 성능을 유지하려면 적어도 3개월에 한 번은 배터리를 완전히 충전하십시오.
 - 배터리를 3개월 이상 충전하거나 방전시키지 않으면 배터리의 보증이 더 이상 적용되지 않습니다.
- 💡**
 - 안전을 위해 운송 중에는 배터리를 낮은 전력 수준으로 유지하십시오. 운송하기 전에는 배터리를 30% 이하로 방전하는 것이 좋습니다.
-

아래 표는 충전 중 배터리 잔량을 보여줍니다.

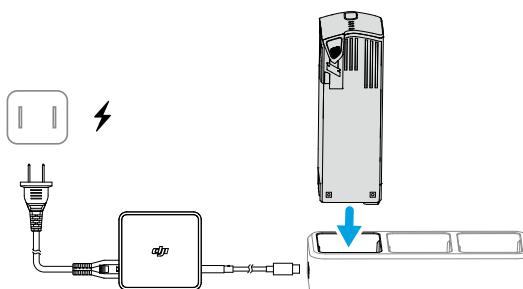
LED1	LED2	LED3	LED4	배터리 잔량
				0% ~ 50%
				51% ~ 75%
				76% ~ 99%
				100%

충전 허브 사용

DJI Mavic 3 시리즈 100W 배터리를 충전 허브는 Mavic 3 인텔리전트 플라이트 배터리와 함께 사용하도록 설계된 제품입니다. DJI 100W USB-C 전원 어댑터와 함께 사용하면 최대 3개의 인텔리전트 플라이트 배터리를 충전할 수 있으며, 배터리 잔량에 따라 높은 순서부터 차례대로 충전합니다. 배터리 하나의 충전 시간은 약 1시간 10분입니다.

충전 방법

- 인텔리전트 플라이트 배터리를 배터리 포트에 삽입합니다. DJI 100W 전원 어댑터를 사용하여 전원 콘센트(100~240V, 50~60Hz)에 충전 허브를 연결합니다.
- 배터리 잔량이 가장 높은 인텔리전트 플라이트 배터리부터 먼저 충전되고 잔량 정도에 따라 나머지도 순서대로 충전됩니다. 상태 LED 표시등의 깜박임 패턴에 대한 자세한 내용은 상태 LED 표시등 설명을 참조하십시오.
- 충전이 완료되면 충전 허브에서 인텔리전트 플라이트 배터리를 분리할 수 있습니다.



상태 LED 표시등 설명

깜박임 패턴	설명
노란색 유지	배터리가 삽입되지 않음.
초록색으로 깜박임	충전 중
녹색 유지	배터리가 완전히 충전됨
노란색으로 깜박임	배터리 온도가 너무 낮거나 너무 높음(추가적인 작업 불필요)
빨간색 유지	전원 공급 장치 또는 배터리 오류(배터리를 제거하고 다시 끼우거나, 충전기를 뽑았다가 꽂음)

- ⚠️
- Mavic 3 인텔리전트 플라이트 배터리를 충전하기 위해 충전 허브를 사용하는 경우, DJI 100W 전원 어댑터를 사용하는 것이 좋습니다.
 - 충전 허브는 BWX260-5000-15.4 인텔리전트 플라이트 배터리와만 호환됩니다. 충전 허브를 다른 배터리 모델에 사용하려고 하지 마십시오.
 - 충전 허브를 사용할 때는 평평하고 안정된 바닥에 놓으십시오. 화재가 발생하지 않도록 기기가 올바르게 절연되어 있는지 확인하십시오.
 - 배터리 포트의 금속 단자를 만지려고 시도하지 마십시오.
 - 눈에 띠는 이물질이 있으면 깨끗하고 마른 천으로 금속 단자를 닦으십시오.

배터리 보호 장치

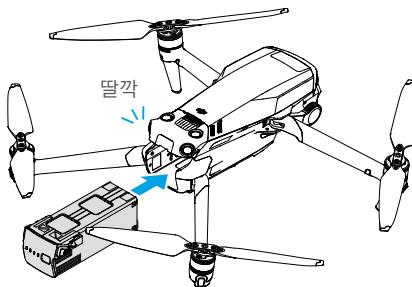
배터리 잔량 LED는 비정상적인 충전 상태에 의해 트리거되는 배터리 보호 알림을 표시할 수 있습니다.

배터리 보호 장치					상태
LED1	LED2	LED3	LED4	깜박임 패턴	상태
○	●	○	○	LED2가 초당 두 번 깜박임	과전류 감지됨
○	●	○	○	LED2가 초당 세 번 깜박임	합선 감지됨
○	○	●	○	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

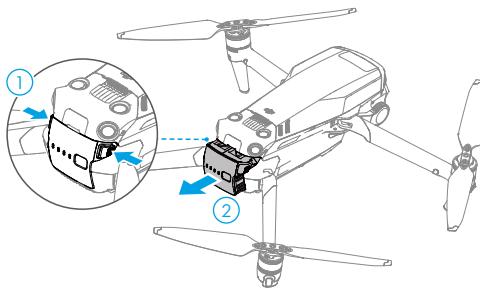
배터리 보호 메커니즘이 활성화된 경우, 충전기를 분리하고 다시 연결해 충전을 재개해야 합니다. 충전 온도가 비정상인 경우 정상으로 돌아올 때까지 기다리십시오. 그러면 배터리는 충전기의 플러그를 뽑았다가 다시 꽂을 필요 없이 자동으로 충전을 재개합니다.

배터리 장착/분리

인텔리전트 플라이트 배터리를 기체의 배터리 함에 삽입합니다. 단단히 장착되었는지 그리고 배터리 버클이 제자리에 고정되었는지 확인합니다.



배터리의 측면에 있는 배터리 버클의 질감이 만져지는 부분을 길게 눌러 배터리 함에서 분리합니다.

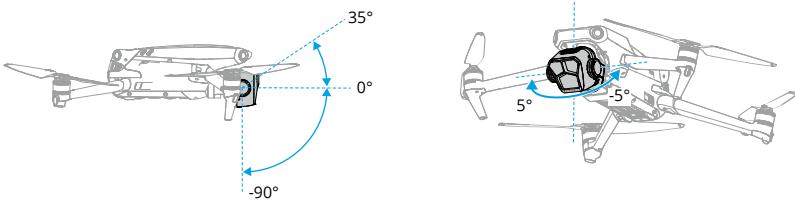


- ⚠**
- 기체의 전원이 켜져 있을 때 배터리를 삽입하거나 분리하지 마십시오.
 - 배터리가 단단히 장착되었는지 확인하십시오.

짐벌 및 카메라

짐벌 프로필

3축 짐벌을 사용하면 카메라를 안정시켜 선명하고 안정적인 사진과 동영상을 촬영할 수 있습니다. 제어 가능 틸트 범위는 -90° ~ $+35^{\circ}$ 이고 제어 가능 팬 범위는 -5° ~ $+5^{\circ}$ 입니다.



조종기의 짐벌 다이얼을 사용하면 카메라의 틸트를 제어할 수 있습니다. 또는 DJI Fly에서 카메라 뷰를 통해 그렇게 하십시오. 카메라 조정 막대가 나타날 때까지 화면을 길게 누릅니다. 틸트를 제어하려면 막대를 위나 아래로 끌고 팬을 제어하려면 왼쪽이나 오른쪽으로 끄십시오.

짐벌 작동 모드

짐벌의 작동 모드는 두 가지가 있습니다. DJI Fly의 ‘설정 > 제어’에서 작동 모드를 전환할 수 있습니다.

팔로우 모드: 짐벌의 각도는 수평면에 대해 안정적으로 유지됩니다. 사용자는 짐벌 틸트를 조정할 수 있습니다. 이 모드는 스탈 사진 촬영에 적합합니다.

FPV 모드: 기체가 전방으로 비행할 때 짐벌이 기체의 움직임과 동기화되어 1인칭 비행 경험을 제공합니다.

- ⚠️
 - 기체에 전원이 켜진 후에 짐벌을 건드리거나 두드리지 마십시오. 이를 중에 짐벌을 보호하려면 턱 트인 평평한 지면에서 이를하십시오.
 - 광각 렌즈를 설치한 후 기체가 광각 렌즈의 설치 상태를 올바르게 감지할 수 있도록 이를하기 전에 짐벌이 수평이고 전방으로 있는지 확인하십시오. 기체의 전원이 켜지면 짐벌이 수평이 됩니다. 짐벌이 회전하면 다음과 같이 조종기 또는 DJI Fly를 사용하여 짐벌을 중앙으로 되돌립니다.
 - a. DJI Fly의 ‘설정 > 제어’ 페이지에서 짐벌 중앙 복귀를 누릅니다.
 - b. 조종기에서 맞춤 설정 가능 C1 버튼을 누릅니다(기본 기능은 짐벌을 중앙에 복귀시키고 짐벌이 아래쪽으로 향하게 합니다. 이것은 사용자 지정할 수 있습니다).
 - 광각 렌즈를 설치한 후에는 파노라마 및 Asteroid 기능을 사용할 수 없습니다.
 - 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.
 - 짐벌 모터는 다음 상황에서 보호 모드에 들어갈 수 있습니다. a. 기체가 고르지 못한 지면에 있거나 짐벌이 방해를 받는 경우. b. 짐벌에 충돌과 같은 과도한 외부적인 힘이 가해지는 경우.
 - 짐벌이 켜진 후에는 짐벌에 외부적인 힘을 가하지 마십시오. 짐벌에 공식 액세서리 외에 추가적인 하중을 가하지 마십시오. 짐벌이 비정상적으로 작동하거나 모터가 영구적으로 손상될 수 있습니다.

- 기체를 켜기 전에 짐벌 보호대를 분리하십시오. 사용하지 않을 때는 짐벌 보호대를 부착해두십시오.
- 안개나 구름이 많이 낀 상태에서 비행하면 짐벌이 젖어서 일시적인 장애가 발생할 수 있습니다. 짐벌을 충분히 말려주면 기능이 완전히 복구됩니다.

카메라 프로필

DJI Mavic 3 Pro에는 다양한 장면의 촬영 구도에 적응하기 위해 서로 다른 초점 거리 사이를 자유롭게 전환할 수 있는 3개의 카메라가 장착되어 있습니다.

DJI Mavic 3 Pro는 4/3 CMOS 센서 Hasselblad L2D-20c 카메라를 사용하며, 이 카메라로 20MP 사진과 5.1K 50fps/DCI 4K 120fps Apple ProRes 422 HQ, ProRes 422, ProRes 422 LT 및 H.264/H.265 포맷 동영상을 촬영할 수 있습니다. 이 카메라는 또한 10-bit D-Log 동영상을 지원하며, 12.8 스톰의 다이내믹 레인지와 f/2.8-f/11로 조정 가능한 조리개를 탑재하고 있습니다. 환산 초점 거리는 24mm이며 1m에서 무한대까지 촬영할 수 있습니다.

미디엄 망원 카메라는 f/2.8 조리개, 3배 광학 줌 및 최대 7배 디지털 줌이 있는 1/1.3" CMOS 센서를 자랑합니다. 48MP 사진과 4K 60fps 동영상을 촬영할 수 있습니다. 환산 초점 거리는 70mm이며 3m에서 무한대까지 촬영할 수 있습니다.

망원 카메라는 f/3.4 조리개와 7배 광학 줌이 있는 1/2인치 CMOS 센서를 자랑합니다. 12MP 사진과 4K 60fps 동영상을 촬영할 수 있습니다. 환산 초점 거리는 166mm이며 3m에서 무한대까지 촬영할 수 있습니다. 탐색 모드에서는 망원 카메라로 28x 줌 촬영까지 가능합니다.

- ⚠ 카메라 센서 손상을 방지하기 위해 레이저 쇼와 같이 레이저 빔이 있는 환경에 카메라 렌즈를 노출시키지 마십시오.
- 사용 및 보관 중에 카메라의 온도와 습도가 카메라에 적합한 범위 내에 있는지 확인하십시오.
 - 렌즈는 손상이나 이미지 품질 불량을 방지하기 위해 렌즈 클렌저를 사용하여 세척하십시오.
 - 발생된 열로 인해 기기가 손상되거나 사용자가 부상을 입을 수 있으므로 카메라의 통풍구를 막지 마십시오.
 - DJI Mavic 3 Pro Cine만 Apple ProRes 422 HQ, ProRes 422, ProRes 422 LT 코덱 동영상의 녹화 및 저장을 지원합니다.
 - Mavic 3 Pro는 단일 촬영에서 기본적으로 최적의 결과를 위해 장면 인식 또는 HDR과 같은 기능을 통합하는 SmartPhoto 모드를 사용합니다. SmartPhoto는 이미지 합성을 위해 여러 장의 사진을 연속으로 촬영해야 합니다. 기체가 움직이거나 48MP 해상도의 미디엄 망원 카메라를 사용하는 경우 SmartPhoto가 지원되지 않으며 사진 성능이 달라집니다.
 - 다음 상황에서 카메라 초점이 잘 맞지 않을 수 있습니다.
 - 멀리 있는 어두운 물체 촬영 시
 - 반복되는 패턴 및 텍스처 또는 분명한 패턴 및 텍스처가 없는 물체 촬영 시
 - 빛나거나 반사되는 물체(예: 거리 가로등, 유리) 촬영 시
 - 깜박이는 물체 촬영 시
 - 빠르게 움직이는 물체 촬영 시
 - 기체/짐벌이 빠르게 움직일 때
 - 초점 범위에서 거리가 다른 물체 촬영 시

사진과 동영상 저장 및 내보내기

사진 및 동영상 저장

DJI Mavic 3 Pro는 8GB의 내장 저장 장치를 갖추고 있으며 microSD 카드에 사진과 동영상을 저장할 수도 있습니다. 고해상도 동영상 데이터에는 빠른 읽기/쓰기 속도가 필요하기 때문에 SDXC 또는 UHS-I microSD 카드가 필요합니다. 권장 microSD 카드에 대한 자세한 내용은 사양 섹션을 참조하십시오.

또한 DJI Mavic 3 Pro Cine 기체에는 1TB SSD가 내장되어 있습니다. DJI 10Gbps 광속 데이터 케이블을 통해 영상을 빠르게 출력할 수도 있습니다.

사진 및 동영상 저장

QuickTransfer를 사용하여 영상을 휴대폰으로 내보냅니다. 기체를 컴퓨터에 연결하거나 카드 리더기를 사용하여 영상을 컴퓨터로 내보냅니다.

- ⚠️
- 사진이나 동영상을 찍을 때는 기체에서 microSD 카드를 분리하지 마십시오. 그렇지 않으면, microSD 카드가 손상될 수 있습니다.
 - 카메라 시스템의 안정성을 위해 단일 동영상 녹화는 최대 30분으로 제한됩니다.
 - 카메라를 사용할 때는 먼저 설정을 점검하여 올바르게 구성되었는지 확인하십시오.
 - 중요한 사진이나 동영상을 촬영할 때는 이미지 몇 개를 먼저 촬영하여 카메라가 올바르게 작동하는지 테스트하십시오.
 - 기체의 전원이 꺼지면 사진 및 동영상을 카메라에서 전송 또는 복사할 수 없습니다.
 - 기체의 전원을 올바르게 끄십시오. 그렇지 않으면 카메라 매개변수가 저장되지 않으며 녹화된 동영상에 영향을 줄 수 있습니다. DJI는 기계에서 읽을 수 없는 형식으로 녹화된 이미지 또는 동영상에 의해 발생한 손해에 대해 책임을 지지 않습니다.

QuickTransfer

DJI Mavic 3 Pro는 Wi-Fi를 통해 모바일 기기에 직접 연결될 수 있어, 사용자가 조종기를 사용하지 않고도 DJI Fly를 통해 기체에서 모바일 기기로 사진과 동영상을 다운로드할 수 있습니다. 사용자는 최대 80MB/s의 전송 속도로 더 빠르고 편리하게 다운로드할 수 있습니다.

사용법

- 기체의 전원을 켜고 기체가 자체 진단 테스트를 완료할 때까지 기다립니다.
- 모바일 기기에서 블루투스 및 Wi-Fi가 활성화되어 있는지 확인하십시오. DJI Fly 앱을 실행하면 기체에 연결하기 위한 알림 메시지가 나타납니다.
- ‘연결’을 누릅니다. 성공적으로 연결되면 기체에 있는 파일에 액세스하여 빠른 속도로 다운로드할 수 있습니다. 처음으로 기체에 모바일 기기를 연결할 경우, 기체의 전원 버튼을 2초 동안 길게 눌러 확인해야 함을 유의하십시오.

- ⚠ • 최대 다운로드 속도는 현지 법률 및 규정에 의해 5.8GHz 주파수가 허용되는 국가 및 지역에서만 달성할 수 있습니다. 최대 다운로드 속도를 달성하려면 기기가 5.8GHz 주파수 대역과 Wi-Fi 6 연결을 지원해야 하며, 영상은 간섭이나 장애물이 없는 환경에서 기체의 내부 저장 장치를 사용해야 합니다. 현지 규정이 5.8GHz를 허용하지 않는 경우(예: 일본) 또는 사용자의 모바일 기기가 5.8GHz 주파수 대역을 지원하지 못하는 경우, QuickTransfer는 2.4GHz 주파수 대역을 사용하며 최대 다운로드 속도는 10MB/s로 감소합니다.
- QuickTransfer 사용 전 모바일 기기의 블루투스, Wi-Fi, 위치 서비스가 켜져 있는지 확인하시기 바랍니다.
- QuickTransfer 사용 시, 연결을 위해 모바일 기기의 설정 페이지에서 Wi-Fi 비밀번호를 입력하지 않아도 됩니다. DJI Fly를 실행하면 기체에 연결하기 위한 알림 메시지가 나타납니다.
- 간섭이나 장애물이 없는 환경에서 QuickTransfer를 사용하고 무선 라우터, 블루투스 스피커나 헤드폰과 같은 간섭을 유발하는 물체와의 거리를 멀리 유지하십시오.

조종기

이 섹션에서는 조종기의 기능에 대해 설명하고 기체와 카메라를 제어하는 지침을 제공합니다.

조종기

DJI RC Pro

DJI RC Pro 조종기는 O3+를 채택했고, 2.4GHz 및 5.8GHz 주파수 모두에서 작동하며 최적의 전송 채널을 자동으로 선택하고, 최대 15km 거리(FCC 기준, 간섭이 없는 탁 트인 공간)의 기체의 카메라에서 라이브 HD 뷔를 전송할 수 있습니다. 내장된 5.5" 고화도 1000cd/m² 화면은 1920x1080픽셀의 해상도를 자랑하는 반면 조종기에는 다양한 기체 및 짐벌 컨트롤과 사용자 설정 버튼이 함께 제공됩니다. 사용자는 Wi-Fi를 통해 인터넷에 연결할 수 있으며 Android 10 운영 체제에는 블루투스 및 GNSS(GPS+GLONASS+Galileo)와 같은 다양한 기능이 제공됩니다.

스피커가 내장된 조종기는 H.264 4K/120fps 및 H.265 4K/120fps 동영상을 지원하며 Mini-HDMI 포트를 통해 동영상 출력도 지원합니다. 조종기의 내부 저장 용량은 32GB이며 microSD 카드에 사진과 동영상을 저장할 수도 있습니다.

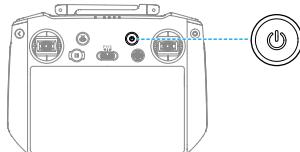
5000mAh 36Wh 배터리는 조종기에 최대 3시간의 작동 시간을 제공합니다.

조작

전원 켜기/끄기

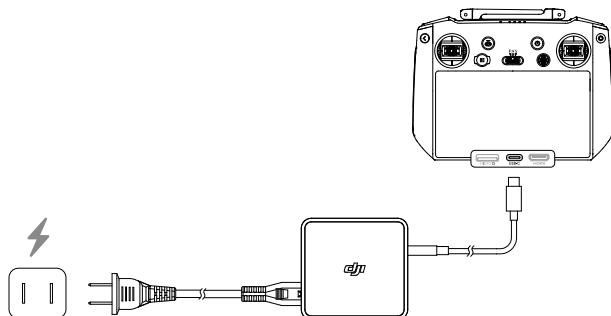
전원 버튼을 한 번 눌러 현재 배터리 잔량을 확인합니다.

전원 버튼을 한 번 누른 다음에 다시 길게 눌러 조종기의 전원을 켜거나 끕니다.



배터리 충전

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



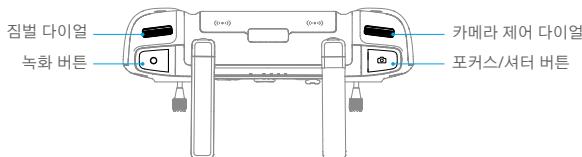
짐벌 및 카메라 제어

포커스/셔터 버튼: 반 정도 누르면 초점이 자동으로 맞춰지고 끝까지 누르면 사진이 촬영됩니다.

녹화 버튼: 버튼을 한 번 누르면 녹화를 시작하거나 중단합니다.

카메라 제어 다이얼: 기본적으로 줌을 조정하기 위해 사용합니다. 다이얼 기능을 설정하여 초점 거리, EV, 조리개, 셔터 속도 및 ISO를 조정할 수 있습니다.

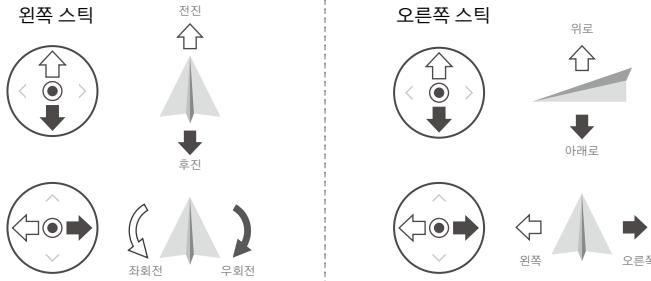
짐벌 다이얼: 짐벌의 틸트를 제어합니다.



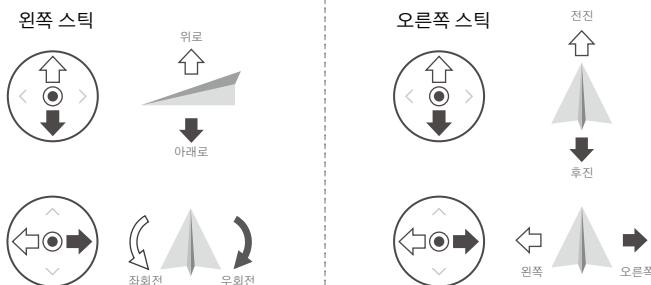
기체 제어

사전 프로그래밍된 3가지 모드(모드 1, 모드 2, 모드 3)를 이용할 수 있으며 맞춤 모드는 DJI Fly 앱에서 구성할 수 있습니다.

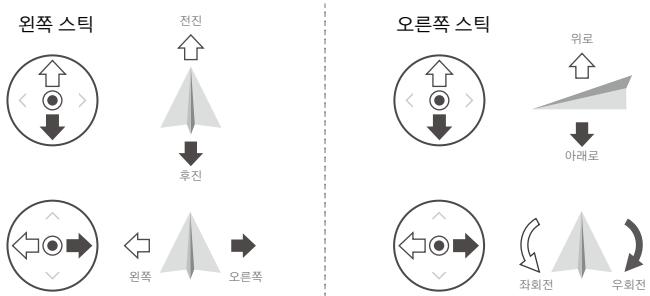
모드 1



모드 2



모드 3



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

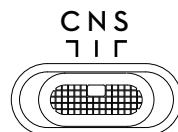
- 스틱 중립/중심점: 조정 스틱을 중앙에 놓습니다.
- 조종 스틱 이동: 조종 스틱을 중앙에서 바깥쪽으로 끕니다.

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

비행 모드 전환 스위치

스위치를 전환하여 원하는 비행 모드를 선택합니다.

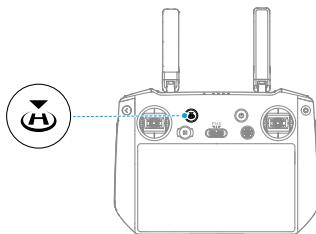
위치	비행 모드
S	스포츠 모드
N	일반 모드
C	Cine 모드*



* EU에서는 저속 모드.

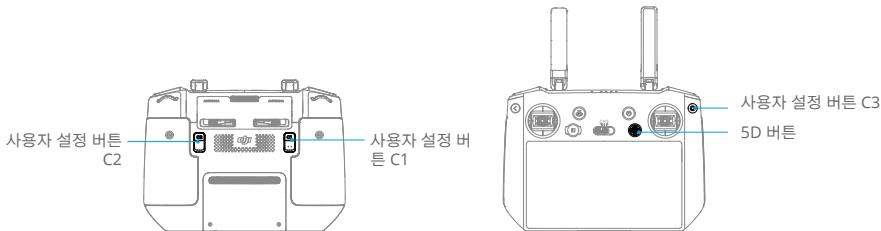
RTH 버튼

조종기가 RTH를 시작하도록 빠소리가 날 때까지 RTH 버튼을 계속 누릅니다. 기체가 마지막 업데이트된 훔포인트로 비행합니다. 이 버튼을 다시 누르면 RTH가 취소되고 기체를 다시 직접 제어할 수 있게 됩니다.



사용자 설정 버튼

C1, C2, C3 및 5D 버튼을 포함합니다. 이 버튼의 기능을 맞춤 설정하려면, DJI Fly에서 ‘설정 > 제어’로 이동합니다.



버튼 조합

일부 자주 사용하는 기능은 버튼 조합을 사용하여 활성화할 수 있습니다. 버튼 조합을 사용하려면, 뒤로가기 버튼을 누른 상태로 조합의 다른 버튼을 누릅니다. 실제 사용 시에는 조종기의 훔 페이지로 들어간 후 텁을 눌러 사용 가능한 모든 조합 버튼을 빠르게 확인할 수 있습니다.

작동 조합	기능
뒤로가기 버튼 + 왼쪽 다이얼	밝기 조정
뒤로가기 버튼 + 오른쪽 다이얼	볼륨 조정
뒤로가기 버튼 + 녹화 버튼	화면 녹화
뒤로가기 버튼 + 셔터 버튼	스크린샷
뒤로가기 버튼 + 5D 버튼	위로 토클 - 훔, 아래로 토클 - 바로 가기 설정, 왼쪽 토클 - 최근 열어 본 앱

조종기 LED

상태 LED

깜박임 패턴	설명
	빨간색 유지 기체에서 연결 끊김
	빨간색으로 깜박임 조종기의 온도가 너무 높거나 기체의 배터리 잔량이 낮음
	녹색 유지 기체와 연결됨
	파란색으로 깜박임 조종기가 기체와 연동 중
	노란색 유지 펌웨어 업데이트 실패
	노란색으로 깜박임 조종기의 배터리 잔량이 낮음
	청록색으로 깜박임 조종 스틱이 중앙에 있지 않음

배터리 잔량 LED

깜박임 패턴					배터리 잔량
					76% ~ 100%
					51% ~ 75%
					26% ~ 50%
					0% ~ 25%

조종기 경고

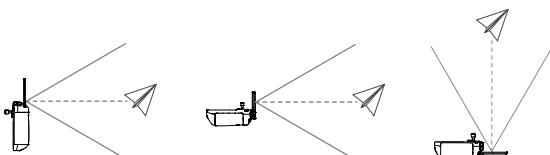
오류 또는 경고를 표시하기 위해 조종기가 진동하거나 뼈소리가 납니다. 터치스크린이나 DJI Fly에 알림 메시지가 나타날 때 주의를 기울이십시오. 화면의 위에서 아래로 밀어 방해 금지 또는 음소거를 선택하면 일부 경고를 비활성화할 수 있습니다.

RTH를 수행하는 동안 조종기는 신호음을 울립니다. 신호음을 취소할 수 없습니다. 조종기는 배터리 잔량이 낮으면(6%~10%) 경고음을 울립니다. 전원 버튼을 눌러 배터리 잔량 부족 신호음을 취소할 수 있습니다. 배터리 잔량이 5% 미만이면 트리거되는 중대한 배터리 잔량 부족 경고는 취소할 수 없습니다.

최적 전송 구역

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

최적의 전송 범위는 안테나가 기체를 향하고 안테나와 조종기 뒷면의 각도가 180° 또는 270°일 때입니다.



-
- ⚠ • 신호 간섭을 피하기 위해 조종기와 동일한 주파수에 있는 다른 무선 기기는 사용하지 마십시오.
- 비행 중 전송 신호가 약하면 DJI Fly에 알림 메시지가 표시됩니다. 안테나를 조정하여 기체가 최적의 전송 범위 내에 있는지 확인하십시오.
-

조종기 연동

콤보로 함께 구매한 경우, 조종기가 기체에 이미 연동되어 있습니다. 그렇지 않으면, 활성화 후에 아래 단계에 따라 조종기와 기체를 연동하십시오.

방법 1: 버튼 조합 사용

1. 기체 및 조종기의 전원을 켭니다.
2. 상태 LED가 파란색으로 깜박이고 조종기에서 빠 소리가 날 때까지 C1, C2 및 녹화 버튼을 동시에 누릅니다.
3. 기체의 전원 버튼을 4초 이상 길게 누릅니다. 기체는 짧게 신호음을 두 번 울리고 배터리 잔량 LED가 순서대로 깜박이면서 연동 준비가 되었음을 알립니다. 연동이 성공하면 조종기가 신호음을 두 번 울리고 상태 LED가 녹색으로 커집니다.

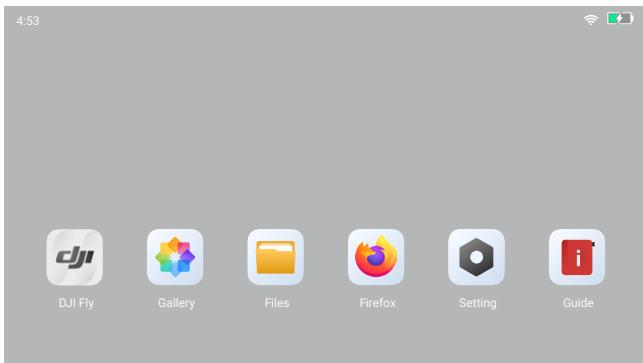
방법 2: DJI Fly 사용

1. 기체 및 조종기의 전원을 켭니다.
2. DJI Fly를 실행하고, 카메라 뷰에서, ⚡ 아이콘을 누르고 제어를 선택한 다음 기체에 연결을 선택합니다. 연동하는 동안 조종기의 상태 LED가 청색으로 깜박이고 조종기에서 신호음이 울립니다.
3. 기체의 전원 버튼을 4초 이상 길게 누릅니다. 기체는 짧게 신호음을 두 번 울리고 배터리 잔량 LED가 순서대로 깜박이면서 연동 준비가 되었음을 알립니다. 연동이 성공하면 조종기가 신호음을 두 번 울리고 상태 LED가 녹색으로 커집니다.

-
- 💡 • 연동 중에는 조종기가 기체에서 0.5m 이내에 있어야 합니다.
- 새 조종기를 같은 기체에 연동하면 기체와 조종기 연동이 자동으로 끊어집니다.
- 최적의 동영상 전송을 위해 조종기의 블루투스 및 Wi-Fi를 고십시오.
- ⚠ • 항상 비행 전에 조종기를 완전히 충전하십시오. 조종기는 배터리 잔량이 낮으면 경고음을 울립니다.
- 조종기를 컨 상태에서 5분 동안 사용하지 않으면 경고음이 울립니다. 6분이 지나면 기체의 전원이 자동으로 꺼집니다. 조종 스틱을 이동하거나 아무 버튼이나 눌러 경보를 취소합니다.
- 배터리의 성능을 유지하려면 적어도 3개월에 한 번은 배터리를 완전히 충전하십시오.
-

터치스크린 조작

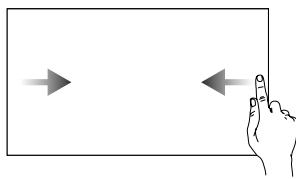
홈



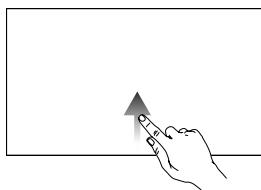
터치스크린 상단에는 시간, Wi-Fi 신호 및 조종기의 배터리 잔량이 표시됩니다.

DJI Fly, 갤러리, 파일, Firefox, 설정, 팀 등 일부 앱은 기본적으로 설치되어 있습니다. 설정에는 네트워크, 디스플레이, 음성 및 블루투스 구성이 포함되어 있습니다. 사용자는 팀에서 여러 기능에 대해 빠르게 배울 수 있습니다.

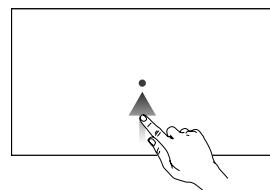
화면 제스처



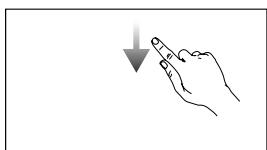
왼쪽 또는 오른쪽에서 화면 중앙으로 밀면 이전 화면으로 돌아갑니다.



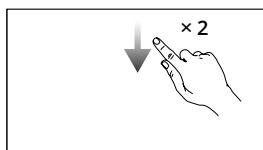
화면 하단에서 위로 밀면 홈페이지로 돌아갑니다.



화면 하단에서 위로 밀고 손을 대고 있으면 최근에 열었던 앱에 액세스할 수 있습니다.

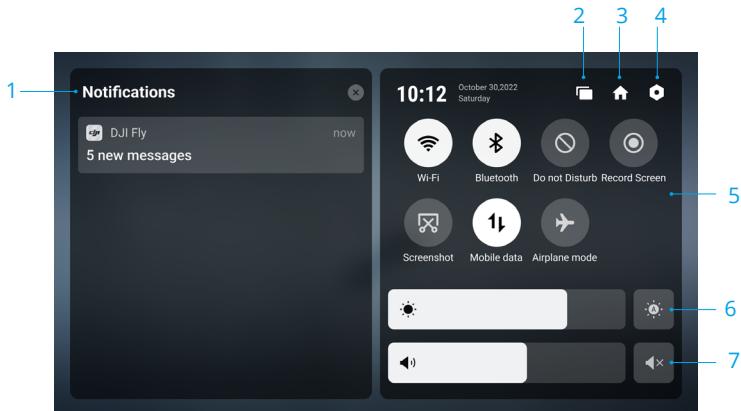


DJI Fly에 있을 때 화면 상단에서 아래로 밀면 상태 표시줄이 열립니다. 상태 표시줄에는 시간, Wi-Fi 신호 및 조종기의 배터리 잔량과 같은 정보가 표시됩니다.



빠른 설정 열기: DJI Fly에 있을 때 화면 상단에서 아래로 두 번 밀어 빠른 설정을 엽니다. DJI Fly에 있지 않을 때는 화면 상단에서 아래로 한 번 밀면 빠른 설정이 열립니다.

빠른 설정



1. 알림

시스템 알림을 확인하려면 누릅니다.

2. 최신

■ 누르면 최근에 열었던 앱을 확인할 수 있습니다.

3. 홈

🏠 누르면 홈 화면으로 돌아갑니다.

4. 시스템 설정

⚙️ 누르면 시스템 설정에 액세스할 수 있습니다.

5. 바로 가기

WiFi : Wi-Fi를 활성화 또는 비활성화하려면 누릅니다. 계속 누르고 있으면 설정으로 들어가서 Wi-Fi 네트워크를 연결하거나 추가할 수 있습니다.

Bluetooth : 블루투스를 활성화 또는 비활성화하려면 누릅니다. 계속 누르고 있으면 설정으로 들어가서 가까운 블루투스 장치와 연결할 수 있습니다.

Record Screen : 눌러서 '방해 금지' 모드를 활성화합니다. 이 모드에서는 시스템 알림 메시지가 비활성화됩니다.

Screen Rotation : 화면 녹화를 시작하려면 누릅니다. 녹화하는 동안 화면에 녹화 시간이 표시됩니다. '정지'를 누르면 녹화가 중단됩니다.

Screenshot : 눌러서 화면을 캡처합니다.

Mobile data : 모바일 데이터를 나타냅니다.

Flight Mode : '비행기' 모드를 활성화하려면 누릅니다. Wi-Fi, 블루투스 및 모바일 데이터가 비활성화됩니다.

6. 밝기 조정

Brightness : 이 아이콘이 강조 표시되면 화면이 자동 밝기 모드에 있는 것입니다. 누르거나 바를 밀면 수동 밝기 모드로 전환됩니다.

7. 볼륨 조정

Bar : 바를 밀어 볼륨을 조정하거나 ◀✖ 아이콘을 눌러 음소거할 수 있습니다.

고급 기능

콤파스 캘리브레이션

전자파 간섭이 있는 장소에서 조종기를 사용한 후에는 콤파스 캘리브레이션이 필요할 수 있습니다. 조종기의 콤파스를 캘리브레이션해야 할 경우, 경고 메시지가 표시됩니다. 경고 메시지를 누르면 캘리브레이션이 시작됩니다. 그 외의 경우, 아래 단계를 따라 조종기를 캘리브레이션하십시오.

1. 조종기의 전원을 켜고 홈페이지로 들어갑니다.
2. 시스템 설정  아이콘을 선택하고 아래로 스크롤한 다음 콤파스를 누릅니다.
3. 화면의 지침에 따라 콤파스를 캘리브레이션합니다.
4. 캘리브레이션이 성공하면 알림 메시지가 표시됩니다.

HDMI 설정

치타치스크린은 HDMI 케이블을 통해 디스플레이 스크린과 공유할 수 있습니다.

해상도는 ‘설정 > 디스플레이 > HDMI’에서 설정할 수 있습니다.

DJI RC

DJI Mavic 3 Pro와 함께 사용할 경우, DJI RC 조종기는 O3+ 전송 기술을 지원하며, 2.4GHz 및 5.8GHz 주파수 대역 모두에서 작동합니다. 최적의 전송 채널을 자동으로 선택하며, 기체에서 최대 15km 거리(FCC 기준, 간섭이 없는 턱 트인 공간) 떨어진 조종기까지 최대 1080p 60fps HD 라이브 뷔를 전송할 수 있습니다. DJI RC는 또한 5.5" 터치스크린(1920×1080픽셀 해상도)과 다양한 컨트롤 및 사용자 설정 버튼을 갖추고 있어 사용자가 기체를 쉽게 제어하고 기체 설정을 원격으로 변경할 수 있습니다.

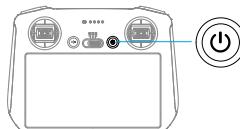
18.72Wh 전력의 내장 5200mAh 배터리는 조종기에 최대 4시간의 작동 시간을 제공합니다. DJI RC에는 Wi-Fi 연결, 내장 GNSS(GPS+BeiDou+Galileo), 블루투스, 내장 스피커, 탈착식 조종 스틱 및 microSD 저장 장치와 같은 다양한 기능이 있습니다.

조작

전원 켜기/끄기

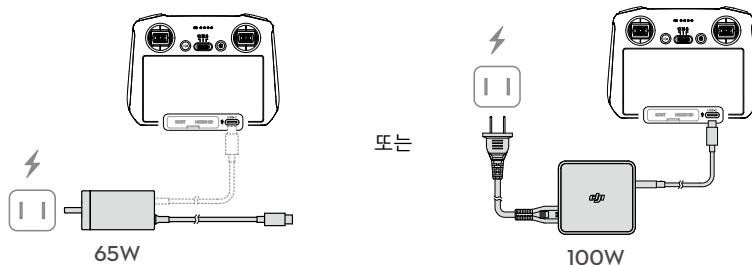
전원 버튼을 한 번 눌러 현재 배터리 잔량을 확인합니다.

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



배터리 충전

USB-C 케이블을 사용하여 충전기를 조종기의 USB-C 포트에 연결합니다. 배터리는 최대 충전 전력 15W(5V/3A)로 약 1시간 30분이면 완전히 충전할 수 있습니다.



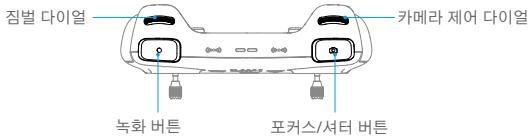
짐벌 및 카메라 제어

포커스/셔터 버튼: 반 정도 누르면 초점이 자동으로 맞춰지고 끝까지 누르면 사진이 촬영됩니다.

녹화 버튼: 버튼을 한 번 누르면 녹화를 시작하거나 중단합니다.

카메라 제어 다이얼: 기본적으로 줌을 조정하기 위해 사용합니다. 다이얼 기능을 설정하여 초점 거리, EV, 조리개, 셔터 속도 및 ISO를 조정할 수 있습니다.

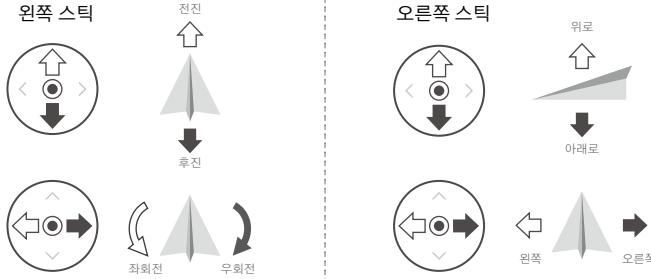
짐벌 다이얼: 짐벌의 틸트를 제어합니다.



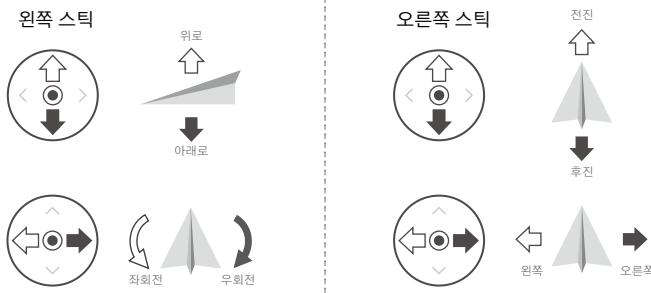
기체 제어

사전 프로그래밍된 3가지 모드(모드 1, 모드 2, 모드 3)를 이용할 수 있으며 맞춤 모드는 DJI Fly에서 구성할 수 있습니다.

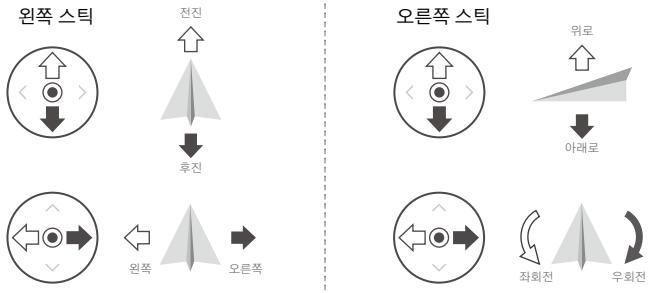
모드 1



모드 2



모드 3



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

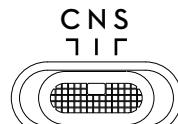
- 스틱 중립/중심점: 조정 스틱을 중앙에 놓습니다.
- 조종 스틱 이동: 조종 스틱을 중앙에서 바깥쪽으로 밀습니다.

조종기 (모드 2)	기체	설명
		스로틀 스틱: 왼쪽 스틱을 위 또는 아래로 움직이면 기체의 고도가 바뀝니다. 상승하려면 스틱을 밀어 올리고 하강하려면 아래로 내립니다. 스틱이 가운데에서 멀어질수록 기체의 고도가 더 빠르게 변화합니다. 예상하지 못한 급격한 고도 변화를 피하려면 스틱을 항상 부드럽게 움직이십시오.
		요 스틱: 왼쪽 스틱을 원쪽이나 오른쪽으로 움직이면 기체의 방향을 제어할 수 있습니다. 기체를 반시계 방향으로 회전시키려면 스틱을 왼쪽으로 밀고 시계 방향으로 회전시키려면 오른쪽으로 립니다. 스틱이 중앙에 오면 기체는 제자리에서 호버링합니다. 스티크 중앙 위치에서 멀어질수록 기체가 더 빠르게 회전합니다.
		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. 스티크 중앙 위치에서 멀어질수록 기체가 더 빠르게 움직입니다.
		롤 스틱: 오른쪽 스틱을 좌우로 움직이면 기체의 롤이 바뀝니다. 좌측으로 비행하려면 스틱을 왼쪽으로 밀고 우측으로 비행하려면 오른쪽으로 립니다. 스틱이 중앙에 오면 기체는 제자리에서 호버링합니다. 스티크 중앙 위치에서 멀어질수록 기체가 더 빠르게 움직입니다.

비행 모드 전환 스위치

스위치를 전환하여 원하는 비행 모드를 선택합니다.

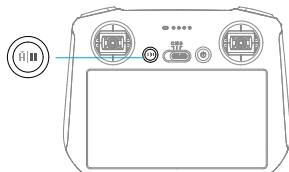
위치	비행 모드
S	스포츠 모드
N	일반 모드
C	Cine 모드*



* EU에서는 저속 모드.

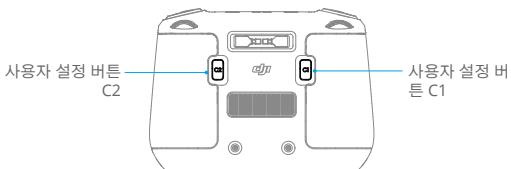
비행 일시 정지/RTH 버튼

한 번 누르면 기체가 정지하고 제자리에서 호버링합니다. 조종기의 신호음으로 RTH 시작을 알릴 때까지 버튼을 길게 누르면 기체가 마지막으로 기록된 홈포인트로 돌아갑니다. 이 버튼을 다시 누르면 RTH가 취소되고 기체를 다시 제어할 수 있게 됩니다.



사용자 설정 버튼

사용자 설정 C1 및 C2 버튼의 기능을 설정하려면, DJI Fly에서 설정 > 제어로 이동합니다.



조종기 LED

상태 LED

깜박임 패턴	설명
● —	빨간색 유지 기체에서 연결 끊김
●	빨간색으로 깜박임 기체의 배터리 잔량이 낮음
● ● —	녹색 유지 기체와 연결됨
● ●	파란색으로 깜박임 조종기가 기체와 연동 중
● ● —	노란색 유지 펌웨어 업데이트 실패
● ● —	파란색 유지 펌웨어 업데이트 성공
● ●	노란색으로 깜박임 조종기의 배터리 잔량이 낮음
● ● ● —	청록색으로 깜박임 조종 스틱이 중앙에 있지 않음

배터리 잔량 LED

깜박임 패턴				배터리 잔량
●	●	●	●	76% ~ 100%
●	●	●	○	51% ~ 75%
●	●	○	○	26% ~ 50%
●	○	○	○	0% ~ 25%

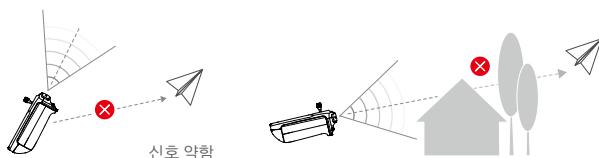
조종기 경고

오류 또는 경고를 표시하기 위해 조종기에서 빠 소리가 납니다. 터치스크린이나 DJI Fly에 알림 메시지가 나타날 때 주의를 기울이십시오. 화면의 위에서 아래로 밀고 음소거를 선택하여 모든 경고를 비활성화하거나 볼륨 바를 0으로 밀어 일부 경고를 비활성화합니다.

RTH를 수행하는 동안 조종기는 신호음을 울립니다. 신호음은 취소할 수 없습니다. 조종기는 배터리 잔량이 낮으면(6%~10%) 경고음을 울립니다. 전원 버튼을 눌러 배터리 잔량 부족 신호음을 취소할 수 있습니다. 배터리 잔량이 5% 미만이면 트리거되는 중대한 배터리 잔량 부족 경고는 취소할 수 없습니다.

최적 전송 구역

기체와 조종기 간의 신호는 조종기가 기체를 향해 아래 그림과 같이 위치했을 때 가장 안정적입니다.



- ⚠
- 신호 간섭을 피하기 위해 조종기와 동일한 주파수에 있는 다른 무선 기기는 사용하지 마십시오.
 - 비행 중 전송 신호가 약하면 DJI Fly에 알림 메시지가 표시됩니다. 조종기 방향을 조정하여 기체가 최적의 전송 범위 내에 있는지 확인하십시오.

조종기 연동

콤보로 함께 구매한 경우, 조종기가 기체에 이미 연동되어 있습니다. 그렇지 않으면, 활성화 후에 아래 단계에 따라 조종기와 기체를 연동하십시오.

1. 기체 및 조종기의 전원을 켭니다.
2. DJI Fly를 실행합니다.
3. 카메라 뷰에서, **...** 아이콘을 누르고 제어 및 기체에 연결을 선택합니다. 연동하는 동안 조종기의 상태 LED가 청색으로 깜박이고 조종기에서 신호음이 울립니다.
4. 기체의 전원 버튼을 4초 이상 길게 누릅니다. 기체는 짧게 신호음을 두 번 울리고 배터리 잔량 LED가 순서대로 깜박이면서 연동 준비가 되었음을 알립니다. 연동이 성공하면 조종기가 신호음을 두 번 울리고 상태 LED가 녹색으로 커집니다.



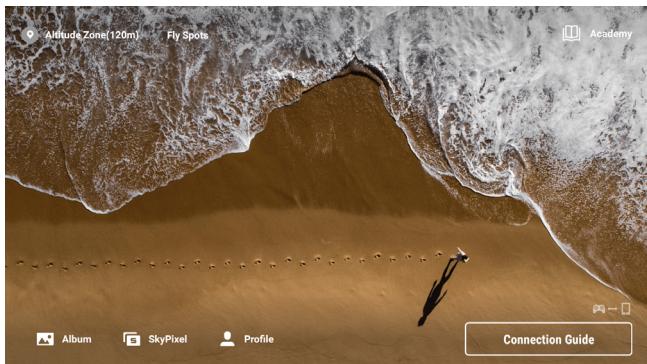
- 연동 중에는 조종기가 기체에서 0.5m 이내에 있어야 합니다.
- 새 조종기를 같은 기체에 연동하면 기체와 조종기 연동이 자동으로 끊어집니다.
- 최적의 동영상 전송을 위해 조종기의 블루투스 및 Wi-Fi를 고십시오.



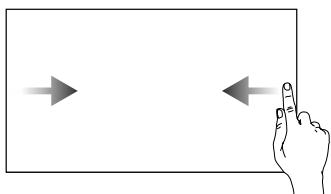
- 항상 비행 전에 조종기를 완전히 충전하십시오. 조종기는 배터리 잔량이 낮으면 경고음을 울립니다.
- 조종기를 켜 상태에서 5분 동안 사용하지 않으면 경고음이 울립니다. 6분이 지나면 기체의 전원이 자동으로 꺼집니다. 조종 스틱을 이동하거나 아무 버튼이나 눌러 경보를 취소합니다.
- 배터리의 성능을 유지하려면 적어도 3개월에 한 번은 배터리를 완전히 충전하십시오.

터치스크린 조작

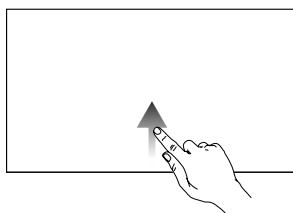
줌



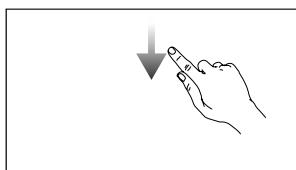
화면 제스처



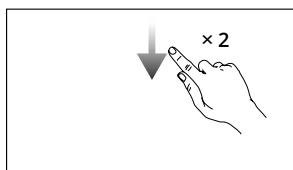
왼쪽 또는 오른쪽에서 화면 중앙으로 밀면 이전 화면으로 돌아갑니다.



화면 하단에서 위로 밀면 DJI Fly로 돌아갑니다.

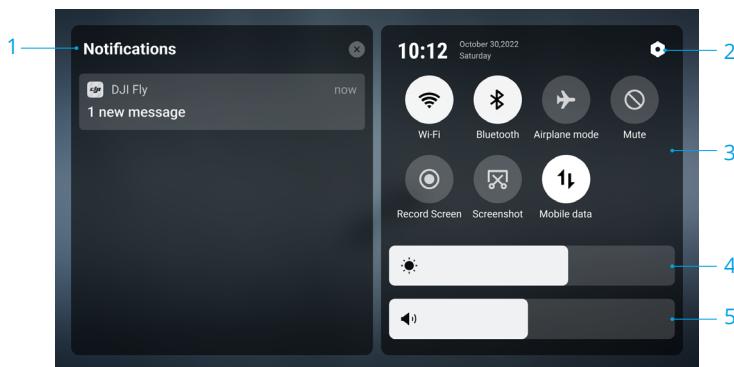


DJI Fly에 있을 때 화면 상단에서 아래로 밀면 상태 표시줄이 열립니다. 상태 표시줄에는 시간, Wi-Fi 신호 및 조종기의 배터리 잔량이 표시됩니다.



DJI Fly에 있을 때 화면 상단에서 아래로 두 번 밀면 빠른 설정이 열립니다.

빠른 설정



1. 알림

시스템 알림을 확인하려면 누릅니다.

2. 시스템 설정

시스템 설정에 액세스하고 블루투스, 볼륨, 네트워크와 같은 설정을 구성하려면 누릅니다. 컨트롤 및 상태 LED에 대한 자세한 내용은 '가이드'를 참조할 수 있습니다.

3. 바로 가기

Wi-Fi : Wi-Fi를 활성화 또는 비활성화하려면 누릅니다. 계속 누르고 있으면 설정으로 들어가서 Wi-Fi 네트워크를 연결하거나 추가할 수 있습니다.

Bluetooth : 블루투스를 활성화 또는 비활성화하려면 누릅니다. 계속 누르고 있으면 설정으로 들어가서 가까운 블루투스 장치와 연결할 수 있습니다.

Flight Mode : '비행기' 모드를 활성화하려면 누릅니다. Wi-Fi 및 블루투스가 비활성화됩니다.

Notifications : 시스템 알림을 끄고 모든 경고를 비활성화하려면 누릅니다.

Record Screen : 화면 녹화를 시작하려면 누릅니다. 조종기의 microSD 슬롯에 microSD 카드를 삽입해야만 이 기능을 사용할 수 있습니다.

Screenshot : 화면을 캡처하려면 누릅니다. 조종기의 microSD 슬롯에 microSD 카드를 삽입해야만 이 기능을 사용할 수 있습니다.

Mobile data : 모바일 데이터를 나타냅니다.

4. 밝기 조정

바를 밀면 화면 밝기를 조정할 수 있습니다.

5. 볼륨 조정

바를 밀면 볼륨을 조정할 수 있습니다.

고급 기능

콤파스 캘리브레이션

전자파 간섭이 있는 장소에서 조종기를 사용한 후에는 콤파스 캘리브레이션이 필요할 수 있습니다. 조종기의 콤파스를 캘리브레이션해야 할 경우, 경고 메시지가 표시됩니다. 경고 메시지를 누르면 캘리브레이션이 시작됩니다. 그 외의 경우, 아래 단계를 따라 조종기를 캘리브레이션하십시오.

1. 조종기의 전원을 켜고 빠른 설정으로 들어갑니다.
2. 시스템 설정  아이콘을 선택하고 아래로 스크롤한 다음 콤파스를 누릅니다.
3. 화면의 지침에 따라 콤파스를 캘리브레이션합니다.
4. 캘리브레이션이 성공하면 알림 메시지가 표시됩니다.

DJI Fly 앱

이 섹션에서는 DJI Fly 앱의 주요 기능을 소개합니다.

DJI Fly 앱

홈

DJI Fly를 실행하고 홈 화면으로 들어갑니다.

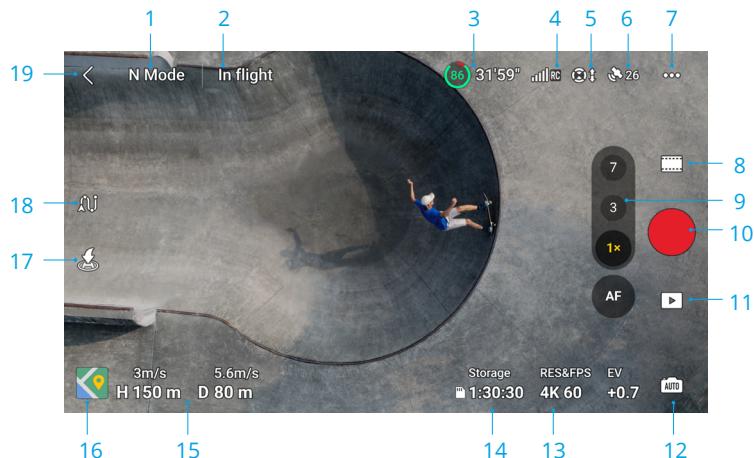
-  • DJI Fly 의 인터페이스 및 기능은 소프트웨어 버전이 업데이트됨에 따라 달라질 수 있습니다 . 실제 사용 경험은 사용된 소프트웨어 버전을 기반으로 합니다 .

다음 기능을 사용하려면 DJI Fly를 실행하고 홈 화면으로 들어갑니다.

- 튜토리얼 동영상 , 사용자 매뉴얼 , 비행 인기 지역 , 비행 팁 등을 검색합니다 .
- 지역별 규제 요건을 확인하고 비행 인기 지역에 대한 정보를 획득합니다 .
- 기체 앨범의 사진과 동영상 또는 로컬 기기에 저장된 영상을 확인하거나 SkyPixel 을 통해 공유된 더 많은 영상을 탐색합니다 .
- DJI 계정을 사용하여 로그인해 계정 정보를 확인합니다 .
- A/S 서비스 및 고객지원을 받습니다 .
- 펌웨어 업데이트 , 오프라인 지도 다운로드 , 내 드론 찾기 기능 이용 , DJI 포럼 및 DJI Store 방문 등을 수행합니다 .

카메라 뷰

버튼 설명



1. 비행 모드

N 모드: 현재 비행 모드를 나타냅니다.

2. 시스템 상태 표시줄

비행 중: 기체의 비행 상태를 표시하고 다양한 경고 메시지를 보여줍니다.

3. 배터리 정보

(80) 31'59": 현재 배터리 잔량 및 남은 비행 시간을 표시합니다. 누르면 배터리에 관한 자세한 정보를 볼 수 있습니다.

4. 동영상 다운링크 신호 강도

dB: 기체와 조종기 사이의 동영상 다운링크 신호 강도를 표시합니다.

5. 비전 시스템 상태

(80) : 아이콘의 왼쪽은 수평 비전 시스템의 상태를 표시하며, 오른쪽은 상향 및 하향 비전 시스템의 상태를 나타냅니다. 아이콘은 비전 시스템이 정상 작동 중일 경우 흰색이며 비전 시스템을 이용할 수 없는 경우 빨간색으로 바뀝니다.

6. GNSS 상태

26: 현재 GNSS 신호 강도를 표시합니다. GNSS 신호 상태를 점검하려면 누릅니다. 홀포인트는 아이콘이 GNSS 신호가 강함을 나타내는 흰색일 때 업데이트할 수 있습니다.

7. 설정

...: 한 번 누르면 안전성, 제어, 카메라 및 전송을 위한 매개변수를 보거나 설정합니다. 자세한 내용은 설정 섹션을 참조하십시오.

8. 촬영 모드



사진: 단일, 탐색, AEB, 연사 촬영, 및 타이머 촬영.



동영상: 일반, 야간, 탐색 및 슬로 모션.



MasterShot: 피사체를 드래그하여 선택합니다. 기체는 순서대로 다른 조작을 실행하고 피사체를 프레임 중앙에 유지하면서 녹화합니다. 나중에 짧은 영화 동영상이 생성됩니다.



QuickShot: Dronie, Rocket, Circle, Helix, Boomerang, Asteroid.



하이퍼랩스: 프리, 서클, 코스 락, 웨이포인트.



파노라마: Sphere, 180°, 와이드 및 수직. 기체는 자동으로 여러 장의 사진을 촬영하고 선택한 파노라마 사진 유형에 따라 파노라마 사진을 합성합니다.



- 탐색 모드는 Mavic 3 Pro의 망원 및 미디엄 망원 카메라를 사용하여 더 먼 거리에서 뷰를 더 안전하게 탐색합니다. 탐색 모드에서 사용자는 다음과 같은 방법으로 하이브리드 줌을 사용할 수 있습니다.
 - 줌 버튼을 누르고 1x, 3x, 7x, 14x, 28x를 포함한 일련의 줌 사이를 전환합니다.
 - 줌 버튼을 길게 누른 상태에서 위아래로 드래그하여 카메라 줌을 조정합니다.
 - 화면에서 두 손가락을 사용하여 확대하거나 축소합니다.
 - 조종기의 카메라 제어 다이얼을 사용하여 확대하거나 축소합니다.
- 야간 모드는 더 나은 소음 감소와 깨끗한 영상을 제공하며 최대 12800 ISO를 지원합니다.



- 야간 모드는 현재 4K 24/25/30fps를 지원합니다.
- 야간 모드에서는 장애물 회피 기능이 비활성화됩니다. 주의해서 비행하십시오.
- 야간 모드는 RTH 또는 착륙이 시작되면 자동으로 종료됩니다.
- RTH 또는 자동 착륙 중에는 야간 모드를 사용할 수 없습니다.
- 야간 모드에서는 FocusTrack이 지원되지 않습니다.

9. 카메라 전환/포커스 버튼

- 7 아이콘을 누르면 망원 카메라로 전환하고 3 아이콘을 누르면 미디엄 망원 카메라로 전환합니다.
1x 아이콘을 누르면 Hasselblad 카메라로 전환합니다.

카메라 버튼을 길게 눌러 줌 바를 불러와 디지털 줌을 조정합니다.



- 디지털 줌은 일반 동영상 모드 및 탐색 모드에서만 지원됩니다.
- 확대 또는 축소할 때 줌 비율이 클수록 기체가 더 느리게 회전하여 부드러운 뷰를 얻습니다.

AF/MF: 한 번 누르면 AF와 MF 사이를 전환합니다. 아이콘을 길게 눌러 줌 바를 표시합니다.

10. 셔터/녹화 버튼

- : 한 번 눌러 사진을 찍거나 동영상 녹화를 시작 또는 중단합니다.

11. 재생

- ▶: 재생으로 이동하여 촬영과 동시에 사진과 동영상을 미리 보려면 누릅니다.

12. 카메라 모드 전환

 : 한 번 누르면 자동과 프로 사이를 전환합니다. 여러 모드에서 서로 다른 매개변수를 설정할 수 있습니다.

13. 촬영 매개변수

 4K 60 : 현재 촬영 매개변수를 표시합니다. 매개변수 설정에 액세스하려면 누릅니다.

14. 저장 장치 정보

 1:30:30 : 현재 저장 장치에 저장할 수 있는 남은 사진 수 또는 동영상 녹화 시간을 보여줍니다. microSD 카드 또는 기체 내부 저장 장치의 잔여 용량을 확인하려면 누릅니다.

15. 비행 원격 측정

기체와 허포인트 사이의 수평 거리(D) 및 속도뿐만 아니라 수직 거리(H) 및 속도를 표시합니다.

16. 지도/고도 표시기/비전 어시스트

 : 한 번 누르면 미니 지도로 확장하고 미니 지도 중앙을 눌러 카메라 뷰에서 지도 뷰로 전환합니다. 미니 지도를 자세 표시기로 전환할 수 있습니다.

- 미니 지도: 사용자가 카메라 뷰, 기체와 조종기의 실시간 위치 및 방향, 허포인트 위치, 비행 경로 등을 동시에 확인할 수 있도록 화면 좌측 하단 모서리에 지도를 표시합니다.



북쪽으로 고정됨 북쪽은 지도 뷰에서 북쪽이 위쪽을 향하도록 지도에서 고정되어 있습니다. 북쪽으로 고정됨에서 조종기가 방향을 변경할 때 지도가 회전하는 조종기 방향으로 전환하려면 누릅니다.

스마트 축척 +/- 아이콘을 눌러 약간 확대하거나 축소합니다.

자세계로 전환 미니 지도에서 자세 표시기로 전환하려면 누릅니다.

숨기기 지도를 최소화하려면 누릅니다.

- **자세 표시기:** 사용자가 카메라 뷰, 기체와 조종기의 상대적인 위치와 방향, 허포인트 위치, 기체의 수평 자세 정보 등을 동시에 확인할 수 있도록 화면 좌측 하단 모서리에 자세 표시기를 표시합니다. 자세 표시기는 기체 또는 조종기를 중앙으로 표시하는 기능을 지원합니다.



기체/조종기를 중앙으로 전환	기체/조종기를 자세 표시기의 중앙으로 전환하려면 한 번 누릅니다.
기체 방향	기체 방향을 나타냅니다. 기체가 자세 표시기의 중앙으로 표시되고 사용자가 기체 방향을 변경하면 자세 표시기의 다른 모든 요소가 기체 아이콘 주위로 회전합니다. 기체 아이콘의 회살표 방향은 변경되지 않습니다.
기체 수평 자세	기체 수평 자세 정보(피치 및 롤 포함)를 나타냅니다. 짙은 청록색 영역은 수평이며 기체가 제자리에서 호버링할 때 자세 표시기의 중앙에 있습니다. 그렇지 않은 경우 바람이 기체의 자세를 바꾸고 있음을 나타냅니다. 주의해서 비행하십시오. 짙은 청록색 영역은 기체 수평 자세에 따라 실시간으로 변경됩니다.
비전 어시스트로 전환	자세 표시기에서 비전 어시스트 뷰로 전환하려면 한 번 누릅니다.
숨기기	자세 표시기를 최소화하려면 누릅니다.
홈포인트	홈포인트의 위치를 나타냅니다. 홈으로 돌아가도록 기체를 수동으로 제어하려면 먼저 홈포인트를 향하도록 기체 방향을 조정하십시오.
조종기	점은 조종기 위치를 나타내고 점 위의 회살표는 조종기 방향을 나타냅니다. 최적의 신호 전송을 위해 회살표가 기체 아이콘을 향하도록 비행 중에 조종기 방향을 조정하십시오.

- **비전 어시스트:** 수평 비전 시스템으로 구동되는 비전 어시스트 뷰는 수평 속도 방향(전방, 후방, 좌측, 우측)을 변경하여 사용자가 비행 중에 장애물을 탐색하고 관찰하는 데 도움을 줍니다.



기체의 수평 속도	선의 방향은 기체의 현재 수평 방향을 나타내고, 선의 길이는 기체의 수평 속도를 나타냅니다.
비전 어시스트 뷰 방향	비전 어시스트 뷰의 방향을 나타냅니다. 방향을 고정하려면 길게 누릅니다.
미니 지도로 전환	비전 어시스트 뷰에서 미니 지도로 전환하려면 한 번 누릅니다.
숨기기	비전 어시스트 뷰를 최소화하려면 한 번 누릅니다.
최대	비전 어시스트 뷰를 최대화하려면 한 번 누릅니다.
잠김	비전 어시스트 뷰의 방향이 잠겨 있음을 나타냅니다. 잠금을 최소화하려면 한 번 누릅니다.

17. 자동 이륙/착륙/RTH

 : 아이콘을 누릅니다. 알림 메시지가 표시되면 버튼을 길게 눌러 자동 이륙 또는 착륙을 시작합니다.

 : 누르면 스마트 RTH를 시작하고 마지막으로 기록된 홀포인트로 기체를 돌려보냅니다.

18. 웨이포인트 비행

 : 누르면 웨이포인트 비행을 활성화/비활성화합니다.

19. 뒤로

 : 누르면 홈 화면으로 돌아갑니다.

스크린 바로 가기

탭해 대상 전환

비행 중에 화면의 POI(관심지점)를 두 번 누르면, 기체가 프레임 중앙으로 POI를 자동 이동합니다.

짐벌 각도 조정

화면을 누르고 있으면 짐벌 조정 바가 표시되어 짐벌 각도를 조정할 수 있습니다.

포커스/스팟 측광

화면을 한 번 눌러 포커스 또는 스팟 측광을 활성화합니다. 포커스 또는 스팟 측광은 촬영 모드, 포커스 모드, 노출 모드 및 스팟 측광 모드에 따라 다르게 표시됩니다.

스팟 측광을 사용한 후:

- 상자 옆의  아이콘을 위아래로 드래그하여 EV(노출값)를 조정합니다.
- 노출을 잠그려면 화면을 다시 길게 누릅니다. 노출을 잠금 해제하려면 화면을 다시 길게 누르거나 화면의 다른 영역을 한 번 누릅니다.

설정

안전성

• 비행 보조

장애물 회피 동작	수평 비전 시스템은 장애물 회피 동작을 우회 또는 정지로 설정한 후에 활성화됩니다. 장애물 회피가 비활성화되면 기체는 장애물을 회피할 수 없습니다.
우회 옵션	우회를 사용할 때 일반 또는 '고급 우회 비행(Nifty)' 모드를 선택하십시오.
레이더 지도 표시	활성화되면 실시간 장애물 감지 레이더 지도가 표시됩니다.

- 리턴 투 홈(RTH): 고급 RTH, 자동 RTH 고도를 설정하고 홈포인트를 업데이트하려면 누릅니다.
- AR 설정: AR 홈포인트, AR RTH 경로 및 AR 기체 그림자 표시를 활성화합니다.
- 항공 안전: 비행을 위한 최고 고도 및 최대 거리를 설정하려면 누릅니다.
- 센서: IMU와 콤파스 상태를 보고 필요한 경우 캘리브레이션을 시작하려면 누릅니다.
- 배터리: 배터리 셀 상태, 일련번호, 충전 횟수와 같은 배터리 정보를 보려면 누릅니다.
- 보조 LED: 보조 LED를 자동, 켜기 또는 끄기로 설정하려면 누릅니다. 이륙 전에는 보조 LED를 켜지 마십시오.
- 기체 전면 암 LED: 기체 전면 암 LED를 자동 또는 켜기로 설정하려면 누릅니다. 자동 모드에서는 기체 전면 LED가 촬영 중에 비활성화되어 품질에 영향을 미치지 않습니다.
- GEO 구역 잠금 해제: GEO 구역 잠금 해제에 대한 정보를 보려면 누릅니다.
- 내 드론 찾기: 이 기능은 기체 LED를 활성화하거나 신호음을 울리거나 지도를 사용하여 기체의 위치를 찾는 데 도움이 됩니다.
- 안전 고급 설정

신호 끊김	조종기 신호가 끊겼을 때 기체의 동작은 RTH, 하강 또는 호버링으로 설정할 수 있습니다.
-------	--

비상 프로펠러 정지	비상 시에만, 충돌, 모터 정지, 기체가 공중에서 흔들리거나, 기체가 제어를 벗어나거나 매우 빠르게 상승 또는 하강하는 등의 비상 상황에서 비행 중 스틱 조합 명령(CSC)을 수행해야만 모터를 정지할 수 있음을 나타냅니다. 언제든지, 사용자가 스틱 조합 명령(CSC)을 수행하면 언제든지 모터가 중간에 정지될 수 있음을 나타냅니다.
------------	---

비행 중 모터를 정지하면 기체가 추락하게 됩니다.

비전 포지셔닝 및 장애물 회피	비전 포지셔닝 및 장애물 회피를 비활성화하면, 기체는 호버링을 위해 GNSS에만 의존하고 전방향 장애물 감지는 사용할 수 없으며 기체는 지면에 가깝게 하강하는 동안 자동으로 감속하지 않습니다. 비전 포지셔닝 및 장애물 회피를 비활성화한 경우에는 특별한 주의가 필요합니다. 비전 포지셔닝 및 장애물 회피는 구름이나 안개 속에서 또는 착륙 시 장애물이 감지된 경우 일시적으로 비활성화될 수 있습니다. 일반 비행 시나리오에서는 비전 포지셔닝 및 장애물 회피를 활성화해 두십시오. 비전 포지셔닝 및 장애물 회피는 기체를 다시 시작한 후 기본적으로 활성화됩니다.
------------------	---

💡 비전 포지셔닝 및 장애물 회피는 수동으로 비행할 때만 사용할 수 있으며 RTH, 자동 착륙, 인텔리전트 플라이트 모드와 같은 모드에서는 사용할 수 없습니다.

AirSense AirSense가 활성화될 경우 유인 기체가 감지될 때 DJI Fly에 경보가 나타납니다. AirSense를 사용하기 전에 DJI Fly 알림 메시지의 고지 사항을 읽어 보십시오.

제어

- 기체 설정

단위	미터법 또는 야드-파운드법으로 설정할 수 있습니다.
피사체 스캔	활성화하면 기체가 자동으로 피사체를 스캔하여 카메라 뷰에 표시합니다(단일 촬영 사진 및 일반 동영상 모드에만 사용 가능).
개인 및 EXPO 투닝	최대 수평 속도, 최대 상승 속도, 최대 하강 속도, 최대 각속도, 요 평활도, 정지 감도, Expo 및 짐벌 최대 틸트 제어 속도와 틸트 평활도를 포함하여 다양한 비행 모드에서 기체와 짐벌에서 미세 조정되는 개인 및 Expo 설정을 지원합니다.

 • 조종 스틱을 놓을 때 정지 감도가 증가하면 기체의 정지 거리가 줄어들고 정지 감도가 감소하면 정지 거리가 늘어납니다. 주의해서 비행하십시오.

- 짐벌 설정: 짐벌 모드를 설정하고, 짐벌 캘리브레이션을 수행하고 짐벌을 중앙으로 복귀하고 아래로 움직이려면 누릅니다.
- 조종기 설정: 사용자 설정 버튼의 기능을 설정하고, 조종기를 캘리브레이션하고, 조종 스틱 모드를 전환하려면 누릅니다. 조종 스틱 모드를 변경하기 전에 조종 스틱 모드의 작동을 이해하고 있는지 확인하십시오.
- 비행 튜토리얼: 비행 튜토리얼을 볼 수 있습니다.
- 기체에 다시 연결(연동): 기체가 조종기에 연동되어 있지 않으면 눌러서 연동을 시작합니다.

카메라

- 카메라 매개변수 설정: 촬영 모드에 따라 서로 다른 설정을 표시합니다.

촬영 모드	설정
사진 모드	형식, 종횡비
녹화 모드	형식, 색상, 코딩 형식, 동영상 비트전송률, 동영상 자막
MasterShot	형식, 색상, 코딩 형식, 동영상 비트전송률, 동영상 자막
QuickShot	형식, 색상, 코딩 형식, 동영상 비트전송률, 동영상 자막
하이퍼랩스	사진 유형, 촬영 프레임, 형식
파노라마	사진 유형

- 일반 설정

깜박임 방지 기능	활성화하면 조명이 있는 환경에서 촬영할 때 광원으로 인한 영상 깜박임이 줄어듭니다.  프로 모드에서 깜박임 방지 기능은 셔터 속도와 ISO가 자동으로 설정된 경우에만 적용됩니다.
-----------	---

히스토그램	활성화 시 사용자는 화면을 통해 노출이 적절한지 확인할 수 있습니다.
피킹 레벨	MF 모드에서 활성화하면 포커스가 맞춰진 개체가 빨간색 윤곽선으로 표시됩니다. 피킹 레벨이 높을수록 윤곽선이 두꺼워집니다.
과다 노출 경고	활성화되면 과다 노출 영역이 대각선으로 식별됩니다.
격자선	대각선, 9각형 격자, 중심점과 같은 격자선을 활성화합니다.
프레임 가이드	프레임 가이드를 활성화하면, 라이브 뷰에 색도우 마스크가 표시되어 사용자가 이미지를 구성하는 데 도움이 됩니다.
	💡 프레임 가이드는 촬영 비율에 영향을 주지 않으며 녹화 모드에서만 볼 수 있습니다.
화이트 밸런스	자동으로 설정하거나 색온도를 수동으로 조정합니다.

- 저장 장치

저장 장치	녹화된 파일을 기체의 microSD 카드 또는 기체의 내부 저장 장치에 저장합니다. Mavic 3 Pro에는 8GB의 내부 저장 장치가 있습니다. Mavic 3 Pro Cine에는 1TB SSD가 내장되어 있습니다.
사용자 정의 폴더 명명	변경하면 향후 파일을 저장할 때 폴더가 기체 저장 장치에 자동으로 생성됩니다.
사용자 정의 파일 명명	변경하면 기체 저장 장치에서 향후 파일에 새 이름이 적용됩니다.
녹화 시 캐시	활성화되면 동영상을 녹화할 때 조종기의 라이브 뷰가 조종기 저장 장치에 저장됩니다.
최대 동영상 캐시 용량	캐시 한도에 도달하면 가장 오래된 캐시가 자동으로 삭제됩니다.

- 카메라 설정 초기화: 누르면 카메라 매개변수가 기본 설정으로 복원됩니다.
 - USB 모드: Mavic 3 Pro Cine는 USB 모드를 지원하여 기체의 배터리 잔량이 부족할 때 사용자가 영상을 복사할 수 있습니다. 기체 전원을 켜고 DJI Fly에서 USB 모드를 활성화한 후 기체를 컴퓨터에 연결하여 USB 모드를 사용합니다. 이 때는 기체의 내부 저장 장치에 액세스할 수 있습니다.
컴퓨터에서 기체의 연결을 끊고 기체를 재시작하여 USB 모드를 종료합니다. DJI Assistant 2를 통해 비활성화된 경우 기체를 다시 시작하고 컴퓨터에 연결하면 USB 모드가 다시 활성화됩니다.
- ⚠️ USB 모드에서는 기체가 조종기와의 연결이 끊어지고 프레임 암 조명이 꺼지며 기체 내부의 펜이 멈춥니다.

전송

라이브 플랫폼을 선택하여 카메라 뷰를 실시간으로 방송할 수 있습니다. HDMI 출력, 주파수 대역 및 채널 모드도 전송 설정에서 설정할 수 있습니다.

- ⚠️ 라이브 플랫폼 및 HDMI 출력은 DJI RC를 사용하는 동안 지원되지 않습니다.

정보

기기 이름, Wi-Fi 이름, 모델명, 앱 버전, 기체 펌웨어, RC 펌웨어, FlySafe 데이터, SN 등과 같은 정보를 표시합니다.

‘모든 설정 초기화’를 눌러 카메라, 짐벌 및 안전 설정을 포함한 설정을 기본값으로 재설정합니다.

‘모든 데이터 삭제’를 눌러 모든 설정을 기본값으로 재설정하고 비행 로그를 포함하여 내부 저장 장치 및 microSD 카드에 저장된 모든 데이터를 삭제합니다. 보상 청구 시 증빙 자료(비행 로그)를 제공하는 것이 좋습니다. 비행 중 사고가 발생한 경우 비행 로그를 지우기 전에 DJI 고객지원에 문의하십시오.

-
- ⚠️
- DJI Fly를 실행하기 전에 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 알림 메시지, 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.
 - 자동 이륙 및 자동 착륙 기능을 사용하기 전에 경고 메시지를 읽고 이해하십시오.
 - 기본 제한을 초과하여 고도를 설정하려면 먼저 경고 메시지와 고지 사항을 읽고 이해하십시오.
 - 비행 모드 간을 전환하기 전에 경고 메시지와 고지 사항을 읽고 이해하십시오.
 - GEO 구역 안이나 근처에서는 경고 메시지와 고지 사항 메시지를 읽고 이해하십시오.
 - 인텔리전트 플라이트 모드를 사용하기 전에 경고 메시지와 고지 사항을 읽고 이해하십시오.
 - 앱에서 착륙하라는 알림 메시지가 나타나면 안전한 장소에 기체를 즉시 착륙시키십시오.
 - 비행 전에는 항상 앱에 표시된 체크리스트의 모든 경고 메시지를 검토하십시오.
 - 기체를 작동시킨 경험이 전혀 없거나 자신 있게 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.
-

부록

부록

사양

기체

이륙 무게	Mavic 3 Pro: 958 g Mavic 3 Pro Cine: 963 g
크기	접었을 때 (프로펠러 제외): 231.1×98×95.4 mm 펼쳤을 때 (프로펠러 제외): 347.5×290.8×107.7 mm
최대 상승 속도	8 m/s
최대 하강 속도	6 m/s
최대 수평 속도 (해수면 근접, 무풍)	21 m/s
최대 이륙 고도	6000 m
최대 비행시간 ^[1]	43분
최대 호버링 시간 ^[2]	37분
최대 비행 거리	28 km
내풍 가능 최대 풍속	12 m/s
최대 틸트각	35°
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), ±0.5 m (고정밀 포지셔닝 시스템 사용 시)
내부 저장 장치	Mavic 3 Pro: 8 GB (실제 사용 가능 공간: 약 7.9 GB) Mavic 3 Pro Cine: 1 TB (사용 가능 공간: 약 934.8 GB)

카메라

이미지 센서	Hasselblad 카메라: 4/3 CMOS, 유효 픽셀: 20 MP 미디엄 망원 카메라: 1/1.3" CMOS, 유효 픽셀: 48 MP 망원 카메라: 1/2" CMOS, 유효 픽셀: 12 MP
렌즈	<p>Hasselblad 카메라 FOV: 84° 35mm 환산: 24 mm 조리개: f/2.8 ~ f/11 포커스: 1 m ~ ∞</p> <p>미디엄 망원 카메라 FOV: 35° 35mm 환산: 70 mm 조리개: f/2.8 포커스: 3 m ~ ∞</p>

	망원 카메라 FOV: 15° 35mm 환산: 166 mm 조리개: f/3.4 포커스: 3 m ~ ∞
ISO 범위	동영상 일반 및 슬로 모션: 100 ~ 6400 (일반) 400 ~ 1600 (D-Log) 100 ~ 1600 (D-Log M) 100 ~ 1600 (HLG) 야간: 800 ~ 12800 (일반)
	사진 100 ~ 6400
셔터 속도	Hasselblad 카메라: 1/8000~8 초 미디엄 망원 카메라: 1/8000~2 초 망원 카메라: 1/8000~2 초
최대 이미지 크기	Hasselblad 카메라: 5280×3956 미디엄 망원 카메라: 8064×6048 망원 카메라: 4000×3000
스틸 사진 모드	Hasselblad 카메라 단일 촬영: 20 MP 연사 촬영: 20 MP, 3/5/7 프레임 자동 노출 브라케팅 (AEB): 20 MP, 3/5 프레임 @ 0.7 EV 단계 인터벌: 20 MP, 2/3/5/7/10/15/20/30/60 초 미디엄 망원 카메라 단일 촬영: 12 MP 또는 48 MP 연사 촬영: 12 MP 또는 48 MP, 3/5/7 프레임 자동 노출 브라케팅 (AEB): 12 MP 또는 48 MP, 3/5 프레임 @ 0.7 EV 단계 인터벌: 12 MP: 2/3/5/7/10/15/20/30/60 초 48 MP: 7/10/15/20/30/60 초 망원 카메라 단일 촬영: 12 MP 연사 촬영: 12 MP, 3/5/7 프레임 자동 노출 브라케팅 (AEB): 12 MP, 3/5 프레임 @ 0.7 EV 단계 인터벌: 12 MP, 2/3/5/7/10/15/20/30/60 초
사진 파일 형식	JPEG, DNG (RAW)

동영상 해상도^[8]**Hasselblad 카메라**

Apple ProRes 422 HQ/422/422 LT
 5.1K (5120×2700): 24/25/30/48/50 fps
 DCI 4K (4096×2160): 24/25/30/48/50/60/120* fps
 4K (3840×2160): 24/25/30/48/50/60/120* fps

H.264/H.265

5.1K (5120×2700): 24/25/30/48/50 fps
 DCI 4K (4096×2160): 24/25/30/48/50/60/120* fps
 4K (3840×2160): 24/25/30/48/50/60/120* fps
 FHD (1920×1080): 24/25/30/48/50/60/120*/200* fps

* 녹화 프레임 속도. 해당 동영상은 슬로 모션 동영상으로 재생됩니다.

미디엄 망원 카메라

Apple ProRes 422 HQ/422/422 LT
 4K (3840×2160): 24/25/30/48/50/60 fps

H.264/H.265

4K (3840×2160): 24/25/30/48/50/60 fps
 FHD (1920×1080): 24/25/30/48/50/60 fps

망원 카메라

Apple ProRes 422 HQ/422/422 LT
 4K (3840×2160): 24/25/30/48/50/60 fps

H.264/H.265

4K (3840×2160): 24/25/30/50/60 fps
 FHD (1920×1080): 24/25/30/50/60 fps

동영상 파일 형식^[8]

MP4/MOV (MPEG-4 AVC/H.264, HEVC/H.265)
 MOV (Apple ProRes 422 HQ/422/422 LT)

최대 동영상 비트전송률^[8]

H.264/H.265: 200 Mbps
 Apple ProRes 422 HQ: 3772 Mbps
 Apple ProRes 422: 2514 Mbps
 Apple ProRes 422 LT: 1750 Mbps

지원 파일 시스템

exFAT

컬러 모드 및 샘플링 방법^[8]**Hasselblad 카메라**

일반:

10-bit 4:2:2 (Apple ProRes 422 HQ/422/422 LT)
 8-bit 4:2:0 (H.264/H.265)

D-Log:

10-bit 4:2:2 (Apple ProRes 422 HQ/422/422 LT)
 10-bit 4:2:0 (H.264/H.265)

HLG/D-Log M:

10-bit 4:2:2 (Apple ProRes 422 HQ/422/422 LT)
 10-bit 4:2:0 (H.265)

미디엄 망원 카메라**일반:**

10-bit 4:2:2 (Apple ProRes 422 HQ/422/422 LT)

8-bit 4:2:0 (H.264/H.265)

HLG/D-Log M:

10-bit 4:2:2 (Apple ProRes 422 HQ/422/422 LT)

10-bit 4:2:0 (H.265)

망원 카메라**일반:**

10-bit 4:2:2 (Apple ProRes 422 HQ/422/422 LT)

8-bit 4:2:0 (H.264/H.265)

HLG/D-Log M:

10-bit 4:2:2 (Apple ProRes 422 HQ/422/422 LT)

10-bit 4:2:0 (H.265)

디지털 줌 (표준 동영상 모드 Hasselblad 카메라: 1-3×

및 탐색 모드에서만 사용 미디엄 망원 카메라: 3-7×

가능) 망원 카메라: 7-28×

짐벌

안정화 시스템 3축 전동식 짐벌 (틸트, 롤, 팬)

기계적 범위 틸트: -140° ~ 50°

롤: -50° ~ 50°

팬: -23° ~ 23°

제어 가능 범위 틸트: -90° ~ 35°

팬: -5° ~ 5°

최대 제어 속도 (틸트) 100 °/s

비틀림 진동 범위 무풍 시 호버링: ±0.001°

일반 모드 (N 모드): ±0.003°

스포츠 모드 (S 모드): ±0.005°

감지

감지 유형 전방위 양안 비전 시스템, 기체 하단 적외선 센서 탑재

전진 측정 범위: 0.5~200 m

감지 범위: 0.5~200 m

유효 감지 속도: 비행속도 ≤15 m/s

FOV: 90° (수평), 103° (수직)

후진 측정 범위: 0.5~16 m

유효 감지 속도: 비행속도 ≤12 m/s

FOV: 90° (수평), 103° (수직)

측면 측정 범위: 0.5~25 m

유효 감지 속도: 비행속도 ≤15 m/s

FOV: 90° (수평), 85° (수직)

상향 측정 범위: 0.2~10 m

유효 감지 속도: 비행속도 ≤6 m/s

FOV: 100° (전후), 90° (좌우)

하향	측정 범위: 0.3~18 m 유효 감지 속도: 비행속도 ≤6 m/s FOV: 130° (전후), 160° (좌우)
작동 환경	전방, 후방, 좌측, 우측, 상향: 식별 가능한 패턴이 있는 표면 및 적당한 조명(>15 렉스) 하향: 식별 가능한 패턴, 표면 반사율(>20 %)을 가진 표면(예: 벽, 나무, 사람), 적당한 조명(>15 렉스)
동영상 전송	
동영상 전송 시스템	O3+
라이브 뷰 품질	조종기: 1080p/30fps, 1080p/60fps
작동 주파수 ^[3]	2.400~2.4835 GHz, 5.725~5.850 GHz
송신기 출력 (EIRP)	2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.8 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <30 dBm (SRRC)
최대 전송 거리 (장애물과 간섭이 없을 시) ^[4]	15 km (FCC), 8 km (CE/SRRC/MIC)
최대 전송 거리 (장애물과 간섭이 없을 시) ^[5]	강한 간섭 (도시 지역): 약 1.5~3 km 보통 간섭 (교외 지역): 약 3~9 km 약한 간섭 (교외/해변): 약 9~15 km
최대 전송 거리 (장애물과 간섭이 있을 경우) ^[6]	약한 간섭, 빌딩 장애물: 약 0~0.5 km 약한 간섭, 나무 장애물: 약 0.5~3 km
최대 다운로드 속도	O3+: 5.5 MB/s (DJI RC-N1 조종기 사용 시) 15 MB/s (DJI RC Pro 사용) 5.5 MB/s (DJI RC 사용) Wi-Fi 6: 80 MB/s*
최저 지연율 ^[7]	130 ms (DJI RC-N1 조종기 사용 시) 120 ms (DJI RC Pro 사용) 130 ms (DJI RC 사용)
안테나	4개 안테나, 2T4R

저장 장치

권장 microSD 카드	Lexar 1066x 64GB V30 A2 microSDXC Lexar 1066x 128GB V30 A2 microSDXC Lexar 1066x 256GB V30 A2 microSDXC Lexar 1066x 512GB V30 A2 microSDXC SanDisk High Endurance 64GB V30 microSDXC SanDisk High Endurance 128GB V30 microSDXC SanDisk High Endurance 256GB V30 microSDXC Kingston Canvas Go! Plus 64GB V30 A2 microSDXC Kingston Canvas Go! Plus 128GB V30 A2 microSDXC Kingston Canvas Go! Plus 256GB V30 A2 microSDXC Kingston Canvas Go! Plus 512GB V30 A2 microSDXC Samsung EVO Plus 512GB V30 A2 microSDXC Samsung PRO Plus 256GB V30 A2 microSDXC Samsung PRO Plus 512GB V30 A2 microSDXC
---------------	--

인텔리전트 플라이트 배터리

용량	5000 mAh
무게	335.5 g
공칭 전압	15.4 V
최대 충전 전압	17.6 V
유형	Li-ion 4S
화학 시스템	LiCoO ₂
에너지	77 Wh
충전 온도 범위	5~40 °C
충전 시간	DJI 65W 휴대용 충전기에 동봉된 데이터 케이블 사용: 약 96분 DJI 100W USB-C 전원 어댑터 및 DJI Mavic 3 시리즈 100W 배터리 충전 허브 사용: 약 70분

충전기

입력	DJI 65W 휴대용 충전기: 100~240 V AC, 50~60 Hz, 2 A DJI 100W USB-C 전원 어댑터: 100~240 V AC, 50~60 Hz, 2.5 A
출력	DJI 65W 휴대용 충전기: USB-C: 5 V = 5 A, 9 V = 5 A, 12 V = 5 A, 15 V = 4.3 A, 20 V = 3.25 A, 5~20 V = 3.25 A USB-A: 5.0 V = 2.0 A DJI 100W USB-C 전원 어댑터: 최대 100 W (총 전력) 포트 2개를 모두 사용하는 경우, 한 포트의 최대 출력 전력은 82W이며, 충전기는 전력 로드에 따라 두 포트에 출력 전력을 동적으로 할당합니다.

정격 출력	DJI 65W 휴대용 충전기: 65 W DJI 100W USB-C 전원 어댑터: 100 W
DJI RC Pro	
작동 온도	-10~40 °C
GNSS	GPS + Galileo + GLONASS
배터리	Li-ion (5000 mAh @ 7.2V)
배터리 유형	Li-ion
화학 시스템	LiNiMnCoO2
작동 시간	약 3시간
저장 장치 용량	내부 저장 장치 (ROM): 32 GB 용량을 확장하기 위해 microSD 카드 지원
동영상 전송	
동영상 전송 시스템	O3+
작동 주파수 ^[3]	2.400~2.4835 GHz, 5.725~5.850 GHz
송신기 출력 (EIRP)	2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.8 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <23 dBm (SRRC)
Wi-Fi	
프로토콜	802.11 a/b/g/n/ac/ax 2x2 MIMO Wi-Fi 지원
작동 주파수 ^[3]	2.400~2.4835 GHz, 5.725~5.850 GHz
송신기 출력 (EIRP)	2.4 GHz: <26 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.8 GHz: <26 dBm (FCC/SRRC), <14 dBm (CE)
블루투스	
프로토콜	블루투스 5.1
작동 주파수	2.400~2.4835 GHz
송신기 출력 (EIRP)	<10 dBm
DJI RC	
작동 온도	-10~40 °C
GNSS	GPS + Galileo + BeiDou
배터리	5200mAh
배터리 유형	Li-ion
화학 시스템	LiNiMnCoO2
작동 시간	약 4시간
저장 장치 용량	용량을 확장하기 위해 microSD 카드 지원
동영상 전송	
동영상 전송 시스템	다른 기체 하드웨어 구성을 사용할 경우, DJI RC 조종기가 업데이트를 위해 해당 펌웨어 버전을 자동으로 선택합니다. DJI Mavic 3 Pro와 연동될 때 O3+ 전송 기술을 지원합니다.
작동 주파수 ^[3]	2.400~2.4835 GHz, 5.725~5.850 GHz

송신기 출력 (EIRP)	2.4 GHz: <26 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.8 GHz: <26 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <23 dBm (SRRC)
Wi-Fi	
프로토콜	802.11 a/b/g/n
작동 주파수 ^[3]	2.400~2.4835 GHz, 5.150~5.250 GHz, 5.725~5.850 GHz
송신기 출력 (EIRP)	2.4 GHz: <23 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.1 GHz: <23 dBm (FCC/CE/SRRC/MIC) 5.8 GHz: <23 dBm (FCC/SRRC), <14 dBm (CE)
블루투스	
프로토콜	블루투스 4.2
작동 주파수	2.400~2.4835 GHz
송신기 출력 (EIRP)	<10 dBm

- [1] 통제된 실험실 환경에서 측정된 값. 측정 테스트 조건: 무풍 환경의 해수면에서 32.4km/h 일정한 속도, APAS 꺼짐, AirSense 꺼짐, 카메라 매개변수(1080p/24fps, 동영상 모드 꺼짐), 배터리 잔량 100%에서 0%까지 사용. 실제 결과는 환경, 사용 방법, 펌웨어 버전에 따라 달라질 수 있습니다.
- [2] 통제된 실험실 환경에서 측정된 값. 측정 테스트 조건: 무풍 환경의 해수면에서 호버링 실행, APAS 꺼짐, AirSense 꺼짐, 카메라 매개변수(1080p/24fps, 동영상 모드 꺼짐), 배터리 잔량 100%에서 0%까지 사용. 결과는 환경, 실제 사용 방법, 펌웨어 버전에 따라 달라질 수 있습니다.
- [3] 일부 국가 및 지역에서 5.8GHz 및 5.1GHz 주파수 사용을 금지하고 있으며 5.1GHz 주파수는 실내용으로만 허용됩니다. 자세한 내용은 현지 법률 및 규정을 확인하십시오.
- [4] 간섭이 없는 방해받지 않는 실외 환경에서 측정했습니다. 상기 데이터는 각 기준에서 복귀 비행을 포함하지 않는 편도 비행의 최장 통신 범위입니다. 비행 중, DJI Fly 앱의 RTH 알림 메시지에 주의를 기울여야 합니다.
- [5] 일반적인 간섭이 없는 방해받지 않은 환경에서 FCC 표준에 따라 테스트된 데이터값. 참조용으로만 사용해야 하며, 실제 전송 거리를 보장하지 않습니다.
- [6] FCC 기준, 일반적인 약한 간섭이 있는 환경에서 테스트된 데이터값. 참조용으로만 사용해야 하며, 실제 전송 거리를 보장하지 않습니다.
- [7] 실제 환경 및 모바일 기기에 따라 다릅니다.
- [8] DJI Mavic 3 Pro Cine만 Apple ProRes 동영상 촬영을 지원합니다.

카메라 기능 매트릭스

		Hasselblad 카메라	미디엄 망원 카메라	망원 카메라
사진	단일 촬영	✓	✓	✓
	연사 촬영	✓	✓	✓
	AEB	✓	✓	✓
	인터벌	✓	✓	✓
	DNG	✓	✓	✓
	파노라마	✓	Sphere 파노라마*	×
	하이퍼랩스	✓	✓	×
동영상	슬로 모션	4K 120fps C4K 120fps 1080p 200fps	×	×
	컬러 모드	Hasselblad HNCS D-Log D-Log M HLG	일반 D-Log M HLG	일반 D-Log M HLG
	야간 모드	✓	✓	×
	QuickShot	✓	✓	×
	MasterShot	✓	✓	×
	FocusTrack	✓	✓	Spotlight 및 POI만 지원, ActiveTrack은 지원되지 않음

* 미디엄 망원 카메라는 동영상 촬영만 지원하고 Sphere 파노라마 촬영 시 합성은 지원하지 않습니다. 사용자는 이미지를 수동으로 합성할 수 있습니다.

펌웨어 업데이트

DJI Fly 또는 DJI Assistant 2(소비자 드론 시리즈용)를 사용하여 기체 펌웨어를 업데이트합니다.

DJI Fly 사용

기체 또는 조종기를 DJI Fly에 연결하면 새 펌웨어 업데이트를 이용할 수 있는지 여부에 관한 통보를 받게 됩니다. 업데이트를 시작하려면 조종기나 모바일 기기를 인터넷에 연결하고 화면에 표시되는 지침을 따르십시오. 조종기가 기체에 연결되지 않으면 펌웨어를 업데이트할 수 없습니다. 인터넷 연결이 필요합니다.

DJI Assistant 2(소비자 드론 시리즈용) 사용

DJI Assistant 2(소비자 드론 시리즈용)를 사용하여 기체와 조종기 펌웨어를 별도로 업데이트하십시오.

아래 지침에 따라 기체 펌웨어를 업데이트합니다.

1. DJI Assistant 2(소비자 드론 시리즈용)를 실행하고 DJI 계정으로 로그인합니다.
2. 기체의 전원을 켜 다음 20초 내에 USB-C 포트를 사용하여 기체를 컴퓨터에 연결합니다.
3. DJI Mavic 3 Pro를 선택하고 펌웨어 업데이트를 클릭합니다.
4. 펌웨어 버전을 선택합니다.
5. 펌웨어가 다운로드될 때까지 기다립니다. 펌웨어 업데이트는 자동으로 시작됩니다.
6. 펌웨어 업데이트가 완료되면 기체는 자동으로 재부팅합니다.

아래 지침에 따라 조종기 펌웨어를 업데이트합니다.

1. DJI Assistant 2(소비자 드론 시리즈용)를 실행하고 DJI 계정으로 로그인합니다.
2. 조종기의 전원을 켜 다음 USB-C 포트를 통해 컴퓨터에 연결합니다.
3. DJI Mavic 3 Pro 조종기를 선택하고 펌웨어 업데이트를 클릭합니다.
4. 펌웨어 버전을 선택합니다.
5. 펌웨어가 다운로드될 때까지 기다립니다. 펌웨어 업데이트는 자동으로 시작됩니다.
6. 펌웨어 업데이트가 완료될 때까지 기다립니다.

-
- ⚠️
- 배터리 펌웨어는 기체 펌웨어에 포함되어 있습니다. 모든 배터리를 업데이트하십시오.
 - 펌웨어를 업데이트하려면 모든 단계를 따르십시오. 그렇지 않으면 업데이트가 실패할 수 있습니다.
 - 업데이트 중에 컴퓨터가 인터넷에 연결되어 있는지 확인하십시오.
 - 업데이트를 수행하기 전에 인텔리전트 플라이트 배터리는 40% 이상 그리고 조종기는 30% 이상 충전되었는지 확인하십시오.
 - 업데이트 중에는 USB-C 케이블을 분리하지 마십시오.
 - 펌웨어 업데이트는 약 10분 정도 소요됩니다. 짐벌이 늘어지고 기체 상태 표시등이 깜박거리다 재부팅되는 것은 정상적인 현상입니다. 업데이트가 완료될 때까지 기다리십시오.
-

추적성을 위한 보다 자세한 펌웨어 업데이트 정보는 Mavic 3 Pro 릴리즈 노트를 참조하십시오.

강화된 전송



아래의 링크를 클릭하거나 QR 코드를 스캔하여 설치 및 사용 방법에 대한 튜토리얼 동영상을 시청하는 것이 좋습니다.



<https://www.dji.com/mavic-3-pro/video>

강화된 전송은 OcuSync 동영상 전송 기술에 4G 네트워크를 통합했습니다. OcuSync 동영상 전송이 막히거나 간섭이 발생하거나 장거리에 걸쳐 사용되는 경우, 4G 연결을 통해 기체 제어를 유지할 수 있습니다.

⚠ • 강화된 전송은 일부 국가 및 지역에서만 지원됩니다.

• DJI 셀룰러 동글 및 관련 서비스는 일부 국가와 지역에서만 사용할 수 있습니다. 현지 법률 및 규정과 DJI 셀룰러 동글 서비스 약관을 준수하십시오.

설치 요구사항은 다음과 같습니다.

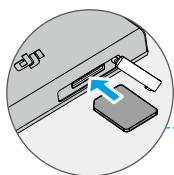
- DJI Mavic 3 Pro용 DJI 셀룰러 동글 마운팅 키트를 사용하여 기체에 DJI 셀룰러 동글을 설치하고 동글에 nano-SIM 카드를 사전에 설치해야 합니다. 마운팅 키트, DJI 셀룰러 동글, nano-SIM 카드 모두 별도로 구매해야 합니다.
- 강화된 전송을 이용하려면 DJI 셀룰러 동글을 설치하거나 DJI RC Pro 조종기를 Wi-Fi 핫스팟에 연결해야 합니다.
- DJI RC 조종기를 Wi-Fi 핫스팟에 연결하여 강화된 전송을 사용할 수 있습니다.

강화된 전송은 데이터를 사용합니다. 전송 시스템이 4G 연결로 완전히 전환한 경우, 30분 비행에 약 1GB 데이터를 사용합니다. 이 값은 참조용으로만 사용해야 합니다. 실제 데이터 사용량을 참조하십시오.

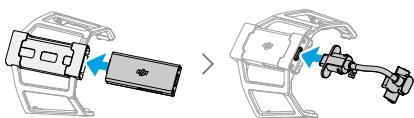
DJI 셀룰러 동글 설치

1. Mavic 3 DJI 셀룰러 동글 마운팅 키트 제품 정보에서 기체에 DJI 셀룰러 동글을 설치하는 방법을 참조하십시오. DJI 셀룰러 동글을 설치하기 전에 요구 사항에 맞는 nano-SIM 카드가 동글에 삽입되어 있는지 확인하십시오.

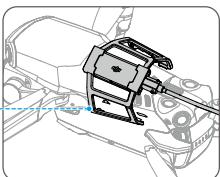
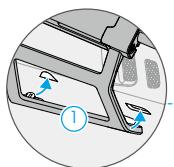
1



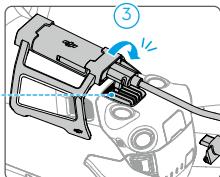
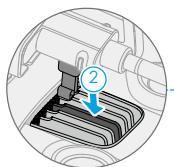
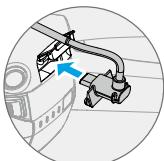
2



3

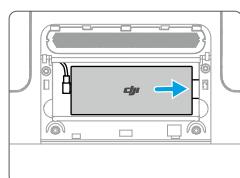
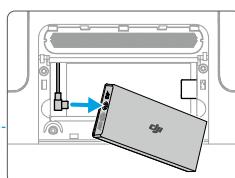
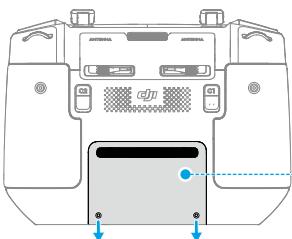


4



2. DJI RC Pro 조종기에 DJI 셀룰러 동글을 설치합니다.

- 별도로 구매한 nano-SIM 카드를 동글에 삽입합니다.
- H1.5 스크루드라이버를 사용하여 나사를 분리합니다. 커버의 하단 좌측에 있는 틀을 이용해 커버를 열고 분리합니다.
- 조종기 내부의 안테나 케이블을 4G 표시가 있는 동글의 안테나 포트에 연결합니다.
- 동글을 조종기 내부에 놓고 USB-C 커넥터와 연결되도록 오른쪽으로 밟습니다.
- 커버를 다시 설치하고 나사로 고정합니다.



- ⚠** • 현지 이동통신사 공식 채널에서 4G 네트워크를 지원하는 nano-SIM 카드를 구입하는 것이 좋습니다.
- IoT SIM 카드는 사용하지 마십시오. 동영상 전송 품질이 심각하게 저하될 수 있습니다.
- 가상 이동통신사가 제공하는 SIM 카드를 사용하지 마십시오. 인터넷에 연결할 수 없게 될 수 있습니다.
- SIM 카드를 직접 자르지 마십시오. SIM 카드가 손상되거나 거친 가장자리와 모서리로 인해 SIM 카드를 원활하게 삽입 또는 분리하지 못하게 될 수 없습니다.
- SIM 카드에 비밀번호(PIN 코드)가 설정된 경우, 스마트폰에 SIM 카드를 삽입해 PIN 코드 설정을 취소해야 합니다. 그렇지 않으면 인터넷에 연결할 수 없게 됩니다.
- 동글의 전원을 켜 후 nano-SIM 카드를 삽입하거나 제거하지 마십시오.

강화된 전송 사용

1. 기체와 조종기의 전원을 켜고 연결되었는지 확인합니다.
2. DJI RC 조종기를 사용하는 경우 조종기를 Wi-Fi 핫스팟에 연결합니다.
3. DJI Fly의 카메라 뷰로 들어가 다음 방법 중 하나로 강화된 전송을 켭니다.
 -  4G 신호 아이콘을 누르고 팝업 상자에서 '강화된 전송'을 활성화합니다.
 -  아이콘을 누르고 '시스템 설정'으로 들어가 '전송' 페이지에서 '강화된 전송'을 켭니다.

- ⚠** • 비행 안전을 보장하기 위해 슬로 모션 모드와 FocusTrack 모드에서는 강화된 전송을 사용할 수 없습니다.
- 강화된 전송을 활성화한 후 동영상 전송 신호 강도에 세심한 주의를 기울이십시오. 주의해서 비행하십시오. 동영상 전송 신호 아이콘을 눌러 팝업 상자에서 현재 OcuSync 동영상 전송 및 4G 동영상 전송 신호 강도를 확인하십시오.

강화된 전송을 사용하려면 강화된 전송 서비스를 구매해야 합니다. 강화된 전송 서비스의 1년 무료 구독이 동글과 함께 제공됩니다. 처음 사용한 후 1년이 지나면 강화된 전송 서비스를 갱신(유료)해야 합니다. 서비스가 유효한지 확인하려면 DJI Fly 훔 화면에서 '프로필 > 기기 관리 > 내 액세서리'를 누르십시오.

보안 전략

안전한 비행을 위한 고려 사항에 따라 강화된 전송은 OcuSync 동영상 전송이 실행될 때만 활성화할 수 있습니다. 비행 중 OcuSync 연결이 끊어지면 강화된 전송을 비활성화할 수 없습니다.

4G 전용 전송 시나리오에서 조종기나 DJI Fly를 다시 시작하면 페일세이프 RTH가 실행됩니다. OcuSync를 다시 연결하기 전에는 4G 동영상 전송을 복구할 수 없습니다.

4G 전용 전송 시나리오에서는 기체가 착륙한 후 이륙 카운트다운이 시작됩니다. 카운트다운이 끝나기 전에 기체가 이륙하지 않은 경우 OcuSync 연결이 복구될 때까지 이륙할 수 없습니다.

조종기 사용 유의 사항

DJI RC Pro 조종기에 셀룰러 동글을 설치하여 사용하는 경우 셀룰러 동글을 올바르게 설치하고 간섭을 줄이기 위해 Wi-Fi를 고십시오.

DJI RC 조종기를 모바일 기기 Wi-Fi 핫스팟에 연결하여 강화된 전송을 사용하는 경우, 이미지 전송을 향상하기 위해 모바일 기기 핫스팟 주파수 대역을 2.4GHz로, 네트워크 모드를 4G로 설정하십시오.

동일한 모바일 기기로 전화를 받거나 여러 기기를 같은 핫스팟에 연결하는 것은 권장하지 않습니다.

4G 네트워크 요구 사항

선명하고 부드러운 동영상 전송을 보장하려면 4G 네트워크 속도가 5Mbps를 초과해야 합니다.

4G 네트워크 전송 속도는 현재 위치에서 기체의 4G 신호 강도와 해당 기지국의 네트워크 혼잡도에 따라 결정됩니다. 실제 전송 성능은 현지 4G 네트워크 신호 조건과 밀접한 관련이 있습니다. 4G 네트워크 신호 조건에는 다양한 속도의 기체 및 조종기가 모두 포함됩니다. 기체 또는 조종기의 네트워크 신호가 약하거나 신호가 없거나 사용 중이면, 4G 전송 성능이 저하되어 동영상 전송 중단, 제어 반응 지연, 동영상 전송 중단 또는 제어 손실로 이어질 수 있습니다.

따라서 강화된 전송을 사용할 때는 다음 사항에 유의하십시오.

1. 전송 성능 향상을 위해 앱에 표시된 4G 네트워크 신호가 최대에 가까운 곳에서 조종기와 기체를 사용하십시오.
2. OcuSync 신호 연결이 끊긴 후 4G 신호로 전환할 때 동영상 전송이 중단될 수 있습니다. 주의해서 비행하십시오.
3. OcuSync 동영상 전송 신호가 약하거나 끊긴 경우, 비행 중 적정 고도를 유지해야 합니다. 탁 트인 영역에서 120m 미만의 비행 고도를 유지하면 더 나은 4G 신호를 사용할 수 있습니다.
4. 고층 건물이 많은 도시에서 비행할 경우, 적정 RTH 고도(고층 건물보다 높은 고도)를 설정해야 합니다.
5. 고층 건물이 있는 제한 비행 지역에서 비행할 경우, APAS 기능을 활성화해야 합니다. 주의해서 비행하십시오.
6. DJI Fly 앱에서 '4G 신호 약함' 알림 메시지가 표시되면, 비행에 주의해 주십시오.

비행 후 체크리스트

- 기체, 조종기, 짐벌 카메라, 인텔리전트 플라이트 배터리 및 프로펠러가 양호한 상태인지 육안으로 검사해야 합니다. 손상이 발견되면 DJI 고객지원에 문의하십시오.
- 카메라 렌즈와 비전 시스템 센서가 깨끗한지 확인하십시오.
- 기체를 운반하기 전에 올바르게 보관하십시오.

점검 지침

어린이와 동물의 심각한 부상을 방지하기 위해 다음 규칙을 준수하십시오.

- 케이블 및 스트랩과 같은 소형 부품을 삼키면 위험합니다. 모든 부품은 동물이 접근할 수 없고 어린이의 손이 닿지 않는 곳에 보관하십시오.
- 내장 LiPo 배터리가 과열되지 않게 하기 위해 인텔리전트 플라이트 배터리와 조종기를 직사광선이 닿지 않는 서늘하고 건조한 장소에 보관합니다. 3개월 이상 보관하는 경우 권장 보관 온도는 22~28°C입니다. -10~45°C 온도 범위를 벗어나는 환경에는 절대 보관하지 마십시오.
- 카메라가 물 또는 기타 액체에 빠지거나 닿지 않게 합니다. 젖었을 경우 부드러운 흡수성 좋은 천으로 물기를 닦아내십시오. 물에 빠진 기체를 켜면 구성품이 영구적으로 손상될 수 있습니다. 알코올, 벤젠, 시너 또는 기타 가연성 물질이 포함된 소재로 카메라를 닦거나 정비하지 마십시오. 습하거나 먼지가 많은 장소에 카메라를 보관하지 마십시오.
- 버전 3.0 미만의 USB 인터페이스에 제품을 연결하지 마십시오. 이 제품을 '전원 USB' 또는 유사한 장치에 연결하지 마십시오.
- 모든 충돌이 발생한 후에 기체의 각 부품을 확인합니다. 문제가 발생하거나 문의 사항이 있는 경우 DJI 공인 딜러에 문의하십시오.
- 배터리 잔량 표시기를 정기적으로 검사하여 현재 배터리 잔량과 전체적인 배터리 사용 시간을 확인하십시오. 배터리의 충전 사이클은 200회입니다. 200회 충전 사이클 이후에는 계속 사용하지 않는 것이 좋습니다.
- 전원이 꺼진 상태에서 암을 접어 기체를 운반해야 합니다.
- 전원이 꺼진 상태에서 안테나를 접은 상태로 조종기를 운반해야 합니다.
- 배터리는 장기 보관 후 절전 모드로 들어갑니다. 절전 모드를 종료하려면 배터리를 충전하십시오.
- 노출 시간을 연장해야 하는 경우 ND 필터를 사용하십시오. ND 필터 설치 방법은 제품 정보를 참조하십시오.
- 기체, 조종기, 배터리 및 충전기를 건조한 환경에 보관하고 운반하십시오. 주위 온도 15~25°C, 습도 40% 정도의 환경에서 제품을 보관하고 운반하는 것이 좋습니다.
- 기체를 정비하기 전에 배터리를 분리하십시오(예: 프로펠러 청소 또는 부착 및 분리). 부드러운 천으로 오물이나 먼지를 제거하여 기체와 프로펠러가 깨끗한지 확인하십시오. 젖은 천으로 기체를 청소하거나 알코올이 함유된 세척제를 사용하지 마십시오. 액체는 기체 하우징을 관통할 수 있으며, 이로 인해 단락이 발생하고 전자 장치가 손상될 수 있습니다.
- 프로펠러를 교체하거나 점검하려면 배터리를 꺼야 합니다.

문제 해결 절차

- 첫 비행 전에 배터리를 사용할 수 없는 이유는 무엇입니까?

배터리는 처음 사용하기 전에 충전하여 활성화해야 합니다.

- 비행 중 짐벌 드리프트 문제를 해결하는 방법은 무엇입니까?

DJI Fly에서 IMU와 콤파스를 캘리브레이션합니다. 문제가 계속되면 DJI 고객지원으로 문의하십시오.

- 기능 없음

충전하고 인텔리전트 플라이트 배터리와 조종기가 작동하는지 확인하십시오. 문제가 계속되면 DJI 고객지원으로 문의하십시오.

- 전원 켜기 및 시작 문제

배터리에 전원이 있는지 확인하십시오. 예인 경우 정상적으로 시작할 수 없으면 DJI 고객지원에 문의하십시오.

- SW 업데이트 문제

사용자 매뉴얼의 지침에 따라 펌웨어를 업데이트합니다. 펌웨어 업데이트가 실패할 경우, 모든 기기를 재시작 후 다시 시도해주세요. 문제가 계속되면 DJI 고객지원으로 문의하십시오.

- 공장 기본값 또는 마지막으로 알려진 작업 구성으로 재설정하는 절차

DJI Fly 앱을 사용하여 공장 기본값으로 재설정합니다.

- 종료 및 전원 끄기 문제

DJI 고객지원에 문의하십시오.

- 안전하지 않은 조건에서 부주의한 취급 또는 보관을 감지하는 방법

DJI 고객지원에 문의하십시오.

위험 및 경고

기체가 전원을 켜 후 위험을 감지하면 DJI Fly에 경고 메시지가 표시됩니다.

아래 상황 목록에 주의하십시오.

- 위치가 이륙에 적합하지 않은 경우.

- 비행 중 장애물이 감지된 경우.

- 위치가 착륙에 적합하지 않은 경우.

- 나침반과 IMU에 간섭이 발생하여 캘리브레이션이 필요한 경우.

- 알림 메시지가 표시되면 화면의 지시를 따릅니다.

폐기



기체 및 조종기를 폐기할 때 전자 장치와 관련된 현지 규정을 준수하십시오.

배터리 폐기

배터리는 완전히 방전된 후에만 특정 재활용 상자에 넣어 폐기하십시오. 배터리를 일반 쓰레기통에 폐기하지 마십시오. 배터리 폐기 및 재활용 관련 현지 규정을 엄격히 준수하시기 바랍니다.

과방전 후 전원이 켜지지 않는 경우 즉시 폐기하십시오.

인텔리전트 플라이트 배터리의 전원 켜기/끄기 버튼이 비활성화되고 배터리를 완전히 방전시킬 수 없는 경우, 전문 배터리 폐기 또는 재활용 기관에 연락하여 도움을 받으십시오.

FAR 원격 ID 준수 정보

기체는 14 CFR Part 89의 요구 사항을 준수합니다.

- 기체는 이륙할 때부터 종료할 때까지 원격 ID 메시지를 자동으로 브로드캐스트합니다. 통합 GNSS 시스템^[1] 없이 DJI 모바일 기기에 위치 소스로 휴대전화나 태블릿과 같은 외장 기기를 연결해야 하며, DJI Fly와 같은 DJI 비행 제어 앱을 전면에서 실행하고 항상 DJI 비행 제어 앱이 정확한 위치 정보를 얻을 수 있도록 해야 합니다. 연결된 외장 기기는 최소한 다음 중 하나여야 합니다.
 - 위치 서비스를 위해 SBAS(WAAS)와 함께 GPS를 사용하는 FCC 인증 개인 무선 기기 또는
 - GNSS가 통합된 FCC 인증 개인 무선 기기.
 또한 외장 기기는 보고된 위치 및 조작자 위치와의 상관 관계를 방해하지 않는 방식으로 작동해야 합니다.
- 기체는 이륙 전에 원격 ID 시스템의 비행 전 자체 테스트(PFST)를 자동으로 시작하며 PFST를 통과^[2]하지 못하면 이륙할 수 없습니다. 원격 ID 시스템의 PFST 결과는 DJI Fly 또는 DJI 고글과 같은 DJI 비행 제어 앱에서 확인할 수 있습니다.
- 기체는 비행 전부터 종료될 때까지 원격 ID 시스템 기능을 모니터링합니다. 원격 ID 시스템이 오작동하거나 오류가 발생하면 DJI Fly 또는 DJI 고글과 같은 DJI 비행 제어 앱에 알람이 표시됩니다.

각주

[1] DJI RC-N1, DJI FPV 고글 V2, DJI 고글 2와 같이 통합 GNSS 시스템이 없는 DJI 모바일 기기.

[2] PFST의 통과 기준은 원격 ID 시스템의 원격 ID 필수 데이터 소스 및 라디오 송신기의 하드웨어 및 소프트웨어가 제대로 작동하고 있는 것입니다.

A/S 정보

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

문의사항이 있으십니까?



문의
DJI 고객지원

상표 인정



HDMI, 고선명 멀티미디어 인터페이스(High Definition Multimedia Interface) 채택된
상표, HDMI 트레이드 드레스 및 HDMI 로고는 미국 및 그 외 국가에서 HDMI Licensing
Administrator, Inc.의 상표 또는 등록 상표입니다.

이 문서의 내용은 언제든지 변경될 수 있습니다.

<https://www.dji.com/mavic-3-pro/downloads>

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

DJI 및 MAVIC은 DJI의 상표입니다.
Copyright © 2024 DJI All Rights Reserved.