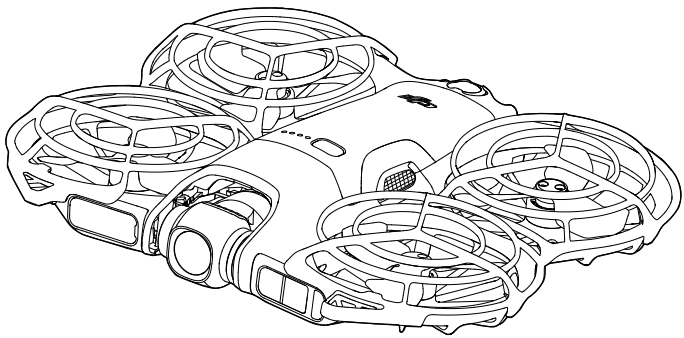
DJI NEO 2

사용자 매뉴얼

v1.2 2025.12



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 제품 작동 지침으로만 참조해야 합니다. 이 문서를 다른 용도로 사용해서는 안 됩니다.

각 언어 버전 간에 차이가 있을 경우, 영어 버전이 우선합니다.

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.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

매뉴얼 참고 사항

범례

⚠ 중요　　힌트 및 팁　　참조

사용 전 확인할 내용

DJI™는 사용자에게 튜토리얼 동영상과 다음 문서를 제공합니다.

1. <안전 가이드>
2. <퀵 스타트 가이드>
3. <사용자 매뉴얼>

제품을 처음 사용하는 경우, 먼저 튜토리얼 동영상을 모두 시청하고 <안전 가이드>를 읽을 것을 권장합니다. 처음 사용하기 전에 <퀵 스타트 가이드>를 검토하고 자세한 내용은 이 <사용자 매뉴얼>을 참조하십시오.

튜토리얼 동영상

제품을 안전하게 사용하는 방법을 설명하는 튜토리얼 동영상을 보려면 아래 주소로 이동하거나 QR 코드를 스캔하십시오.

https://www.dji.com/neo-2/video

DJI Fly 앱 다운로드

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

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

- 스크린을 탑재한 조종기에는 DJI Fly 앱이 이미 설치되어 있습니다. 스크린이 없는 조종기 사용 시에는 DJI Fly 앱을 모바일 기기에 다운로드해야 합니다.
- DJI Fly가 지원되는 Android 및 iOS 운영 체제 버전을 확인하려면 https://www.dji.com/downloads/djiapp/dji-fly를 방문하십시오.
- DJI Fly의 인터페이스 및 기능은 소프트웨어 버전이 업데이트됨에 따라 달라질 수 있습니다. 실제 사용자 경험은 사용된 소프트웨어 버전을 기반으로 합니다.
- 비행 중, 앱에 연결되어 있지 않거나 앱에 로그인하지 않은 경우에는 안전 강화를 위해 비행 고도와 거리가 각각 30m와 50m로 제한됩니다.
- 앱 로그인은 90일간 유효합니다. 만료되면 인터넷에 연결하여 다시 로그인하십시오.

DJI Assistant 2 다운로드

DJI ASSISTANT™ 2(소비자 드론 시리즈용)는 다음 웹사이트에서 다운로드할 수 있습니다.

https://www.dji.com/downloads/softwares/dji-assistant-2-consumer-drones-series

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

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

목차

매뉴얼 참고 사항 3
- 범례 3
- 사용 전 확인할 내용 3
- 튜토리얼 동영상 3
- DJI Fly 앱 다운로드 3
- DJI Assistant 2 다운로드 4

1 제품 개요 10
- 1.1 처음 사용 10
  - 기체 준비 10
  - 준비 중DJI RC-N3 11
  - DJI Goggles N3 및 DJI RC Motion 3 준비하기 12
    - 고글 전원 켜기 12
    - 고글 착용 13
    - DJI RC Motion 3 준비 14
  - 활성화 14
  - 펌웨어 업데이트 15
  - 준비 중DJI Neo 2 디지털 트랜스시버 15
- 1.2 개요 17
  - 기체 17
  - DJI RC-N3 조종기 17
  - DJI Goggles N3 18
  - DJI RC Motion 3 19

2 비행 안전 21
- 2.1 비행 제한 21
  - GEO(Geospatial Environment Online) 시스템 21
  - 비행 제한 21
    - 비행 고도 및 거리 제한 21
    - GEO 구역 22
  - GEO 구역 잠금 해제 23
- 2.2 비행 환경 요건 23
- 2.3 책임감 있는 기체 조작 24
- 2.4 비행 전 체크리스트 25

3 비행 조작 27
- 3.1 손바닥 제어 27
  - 팁 27
  - 모드를 전환하고 설정을 조정합니다. 28
  - 손바닥 이륙 및 스마트 스냅 29

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

제스처 컨트롤 31
손바닥으로 복귀 33
3.2 모바일 앱 제어 34
팁 34
DJI Neo 2 연결 35
음성 제어 35
워치 컨트롤 36
3.3 RC 제어 36
자동 이륙 36
자동 착륙 36
모터 시동/정지 37
모터 시동 37
모터 정지 37
비행 중 모터 정지 37
기체 제어 38
이륙/착륙 절차 39
인텔리전트 플라이트 모드 39
FocusTrack 39
QuickShot 42
크루즈 컨트롤 43
앱을 통해 오디오 녹음 43
3.4 몰입감 넘치는 모션 컨트롤 44
기본 비행 44
이륙, 정지 및 착륙 45
전방 및 후방 비행 46
기체 방향 조정 47
기체 상승 및 하강 각도 조정 48
짐벌 및 카메라 제어 48
헤드 트래킹 49
이지 아크로 49
슬라이드 51
180° 드리프트 51
플립 52
3.5 동영상 녹화 권장 사항 및 팁 52

4 기체 54

4.1 비행 모드 54
4.2 기체 상태 표시등 55
4.3 리턴 투 홈 56
팁 57
고급 RTH 58
트리거 방법 58

 © 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

RTH 절차 59
RTH 설정 60
착륙 보호 61
4.4 감지 시스템 63
팁 63
4.5 고급 파일럿 보조 시스템 (APAS) 65
팁 65
착륙 보호 66
4.6 프로펠러 및 프로펠러 가드 66
분리 및 설치 66
팁 70
4.7 인텔리전트 플라이트 배터리 71
유의 사항 71
배터리 장착/탈착 72
배터리 사용 73
배터리 충전 74
충전기 사용 74
충전 허브 사용 75
배터리 보호 장치 77
4.8 짐벌 및 카메라 77
짐벌 유의 사항 77
짐벌 각도 78
짐벌 작동 모드 79
카메라 유의 사항 79
4.9 사진과 동영상 저장 및 내보내기 79
저장 79
내보내기 79
4.10 QuickTransfer 80

5 DJI RC-N3 82

5.1 조작 82
전원 켜기/끄기 82
배터리 충전 82
짐벌 및 카메라 제어 82
비행 모드 전환 스위치 83
비행 일시 정지/RTH 버튼 83
사용자 설정 버튼 83
5.2 배터리 잔량 LED 84
5.3 조종기 경고 84
5.4 최적 전송 구역 84
5.5 조종기 연동 85

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

6 부록 **87**

6.1 사양 87
6.2 호환성 87
6.3 펌웨어 업데이트 87
6.4 비행 기록계 88
6.5 A/S 정보 88

 © 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

제품 개요

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

1 제품 개요

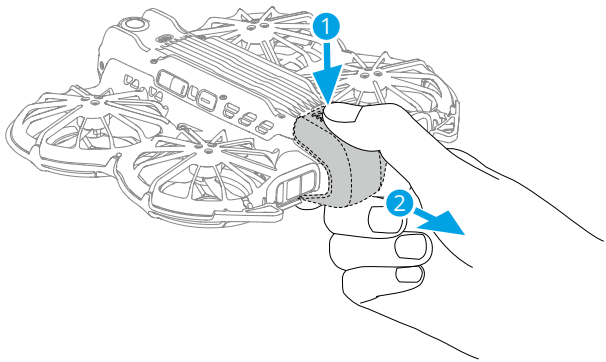
1.1 처음 사용

링크를 클릭하거나 QR 코드를 스캔해 튜토리얼 영상을 시청하십시오.

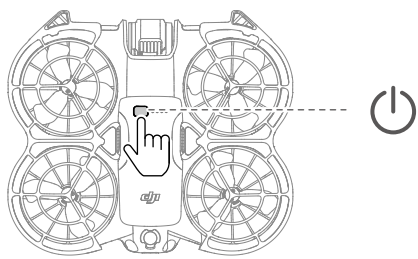
https://www.dji.com/neo-2/video

기체 준비

카메라에서 짐벌 보호대를 분리합니다.



전원 버튼을 한 번 누른 다음 다시 길게 눌러 DJI Neo 2의 전원을 켭니다.

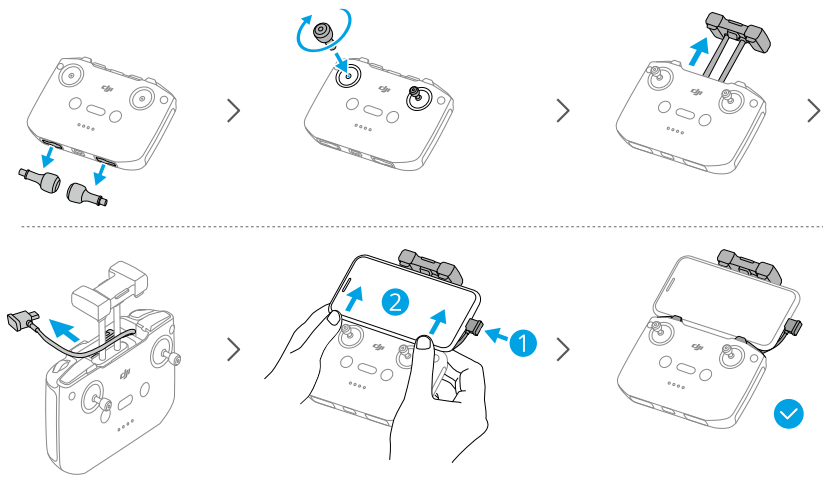


 © 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

- DJI 충전기를 사용해 인텔리전트 플라이트 배터리를 충전하는 것을 권장합니다. 자세한 정보는 DJI 공식 웹사이트를 방문하십시오.
- 기체를 켜기 전에 짐벌 보호대를 제거했는지 확인하십시오. 그렇지 않으면 기체 자체 진단에 영향을 줄 수 있습니다.
- 기체를 사용하지 않을 때는 짐벌 보호대를 장착하는 것이 좋습니다.

준비 중DJI RC-N3

1. 보관 슬롯에서 조종 스틱을 꺼내 조종기에 장착합니다.
2. 모바일 기기 홀더를 당겨 뺍니다. 모바일 기기의 포트 유형에 따라 적절한 조종기 케이블을 선택하십시오(USB-C 커넥터가 있는 케이블이 기본적으로 연결됨). 홀더에 모바일 기기를 놓고, 조종기 로고가 없는 케이블 끝을 모바일 기기에 연결합니다. 모바일 기기가 제자리에 고정되어 있는지 확인하십시오.

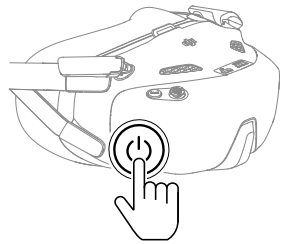


- Android 모바일 기기를 사용하는 경우 USB 연결 알림 메시지가 나타나면, 충전만 하기 옵션을 선택하십시오. 다른 옵션을 사용하는 경우 연결이 실패할 수 있습니다.
- 모바일 기기가 고정되도록 모바일 기기 홀더를 조정하십시오.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

DJI Goggles N3 및 DJI RC Motion 3 준비하기

고글 전원 켜기

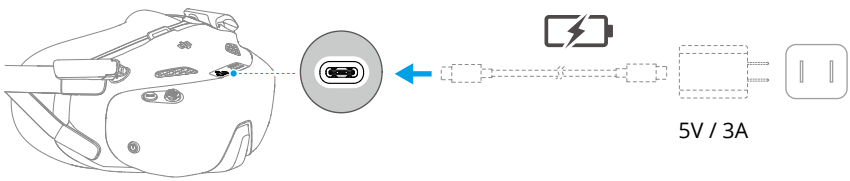


전원 버튼을 한 번 눌러 현재 배터리 잔량을 확인합니다.

한 번 누른 다음 다시 2초 동안 길게 누르면 전원이 켜지거나 꺼집니다.

깜박임 패턴	배터리 잔량
녹색 유지	40~100%
노란색 유지	11~39%
빨간색 유지	1~10%

배터리 잔량이 적은 경우에는 USB 충전기를 사용하여 기기를 충전하는 것이 좋습니다.



아래 표는 충전 중 배터리 잔량을 보여줍니다.

깜박임 패턴	배터리 잔량
노란색으로 깜박임	1~39%
녹색으로 깜박임	40~99%
녹색 유지	100%

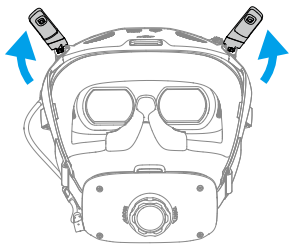
⚠ • 고글을 사용하면 가시권(VLOS) 요구 사항이 충족되지는 않습니다. 일부 국가 또는 지역에서는 비행에 도움을 줄 시야 관찰자가 필요합니다. 고글을 사용할 때는 현지 법률 및 규정을 준수해야 합니다.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

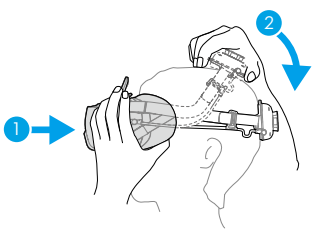
고글 착용

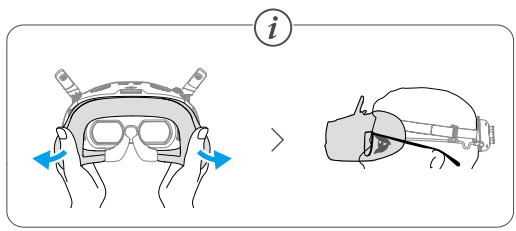
⚠
- 고글을 사용하지 않을 때는 손상을 방지하기 위해 안테나를 접으십시오.
- 폼 패딩, 배터리 함의 부드러운 측면 또는 기타 부품을 날카로운 물체로 찢거나 긁지 마십시오.
- 전원 케이블은 분리할 수 없습니다. 손상을 방지하려면 강제로 전원 케이블을 당기지 마십시오.

1. 안테나를 펼칩니다.

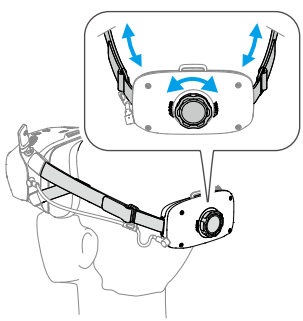


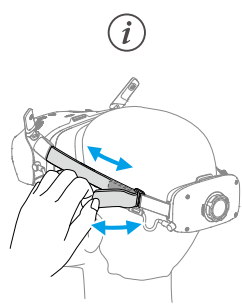
2. 기기의 전원을 켠 후 고글을 착용합니다.





3. 배터리 함에 있는 헤드밴드 조절 노브를 돌려 헤드밴드 길이를 조절합니다.

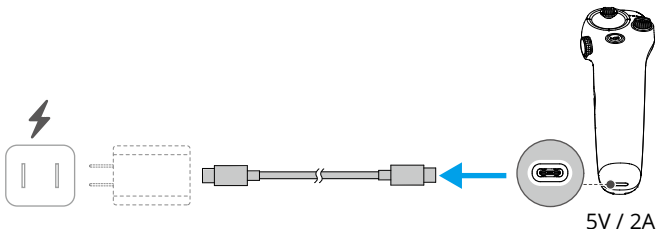




© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

DJI RC Motion 3 준비

전원 버튼을 한 번 누르면 현재 배터리 잔량을 확인할 수 있습니다. 배터리 잔량이 너무 낮으면 사용 전에 충전하십시오.



활성화

제품을 처음 사용하기 전에 DJI Fly 앱을 사용해 활성화해야 합니다. 활성화하려면 인터넷에 연결해야 합니다. 활성화 방법은 구매한 제품 콤보에 따라 다릅니다. 해당 지침에 따라 제품을 활성화하십시오.

DJI Neo 2

전원 버튼을 한 번 누른 다음 다시 길게 눌러 DJI Neo 2의 전원을 켭니다. DJI Fly 홈 화면의 오른쪽 하단 모서리에 있는 '**연결 가이드**'를 누르고 기기 모델을 선택한 다음, 화면의 지침에 따라 연결 및 활성화를 완료합니다.

플라이 모어 콤보

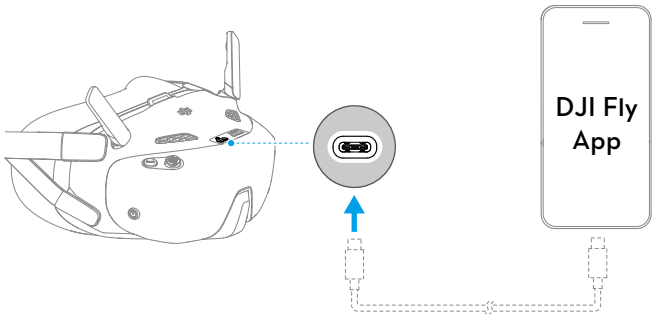
전원 버튼을 한 번 누른 다음 다시 길게 눌러서 기체와 조종기의 전원을 각각 켭니다. 스마트폰이 조종기에 연결되어 있는지 확인하고 화면의 알림 메시지에 따라 DJI Fly를 사용해 기체를 활성화합니다.

이전 섹션의 DJI Neo 2 활성화 방법에 따라 기체를 앱에 연결하여 활성화할 수도 있습니다. 완료되고 나면 기체를 조종기와 함께 사용할 수 있습니다.

모션 플라이 모어 콤보

전원 버튼을 한 번 누른 다음 다시 2초 동안 길게 눌러 기체, 고글, 모션 컨트롤러의 전원을 켭니다. 적절한 데이터 케이블을 사용해 고글을 모바일 기기에 연결합니다. 모바일 기기에서 DJI Fly를 실행하고 알림 메시지에 따라 DJI 기기를 활성화합니다. 모바일 기기가 연결되지 않으면 고글의 알림 메시지를 따르십시오.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.



펌웨어 업데이트

펌웨어 업데이트를 사용할 수 있으면 DJI Fly에 메시지가 표시됩니다. 알림 메시지에 따라 펌웨어를 업데이트하십시오. 그렇지 않으면 일부 기능을 사용하지 못할 수 있습니다.

준비 중DJI Neo 2 디지털 트랜스시버

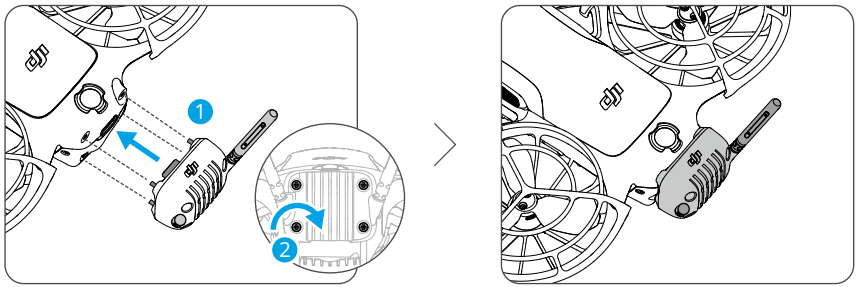
- 기체에 DJI Neo 2 디지털 트랜스시버가 확실하게 장착되어 있는지 확인한 후, 조종기 또는 모션 컨트롤러를 사용하십시오.
- 세트로 구매한 기기는 미리 연동되어 전원을 켜면 바로 사용할 수 있습니다. 그렇지 않은 경우 아래 단계에 따라 기기를 설치하고 연동하십시오.

링크를 클릭하거나 QR 코드를 스캔해 튜토리얼 영상을 시청하십시오.

https://www.dji.com/neo-2/video

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

설치



- 기체 패키지에 제공된 스크루드라이버를 사용해 나사를 분리 및 설치하십시오. 부적합한 드라이버는 나사에 손상을 줄 수 있습니다.
- 이 제품은 핫 스왑을 지원하지 않습니다. 기체 전원을 켜기 전에 트랜시버가 단단히 설치되었는지 확인하십시오.
- 변형을 방지하기 위해 안테나에 외부적인 힘을 가하지 마십시오.
- 매 비행 시간 30시간(약 60회 비행)마다 트랜시버의 나사가 조여져 있는지 확인하십시오.

- 설치 후, 기체는 분해하지 않고 트랜시버의 USB-C 포트를 통해 직접 충전하거나 컴퓨터에 연결할 수 있습니다.

연동 중

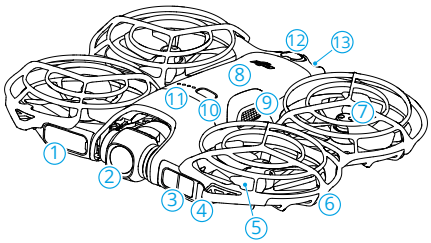
1. 전원을 켜고 시스템 자체 진단이 완료될 때까지 기다립니다.
2. 스마트폰의 블루투스, Wi-Fi, 위치 서비스를 활성화합니다.
3. DJI Fly 홈 화면의 오른쪽 하단 모서리에 있는 **연결 가이드**를 누르고 기체 모델을 선택한 다음, 연결 방식을 선택하고 화면의 지침에 따라 기체 연동을 완료합니다.

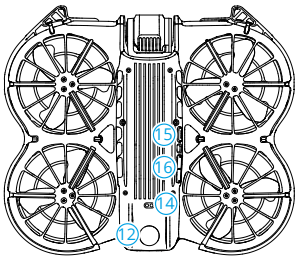
기체가 연동 상태를 설정하지 못하면, 나사가 단단히 고정되어 있는지 확인한 다음 기체를 재시작하십시오.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

1.2 개요

기체



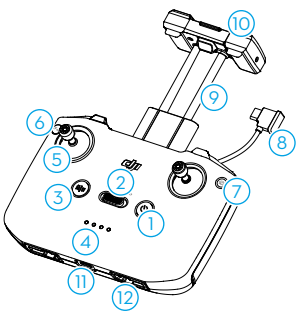


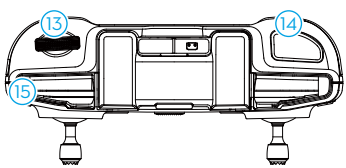
1. 화면
2. 짐벌 및 카메라
3. 전방 LiDAR[1]
4. 상태 표시등
5. 프로펠러
6. 프로펠러 가드
7. 모터
8. 인텔리전트 플라이트 배터리
9. 배터리 버클
10. 전원 버튼
11. 배터리 잔량 LED
12. 전방위 단안 비전 시스템[2]
13. USB-C 포트
14. 하향 적외선 감지 시스템
15. 이륙 버튼
16. 선택 버튼

[1] 전방 LiDAR는 1등급 레이저 제품에 대한 육안 안전 요구 사항을 충족합니다.

[2] 전방위 단안 비전 시스템은 수평 방향과 위쪽의 장애물을 감지할 수 있습니다.

DJI RC-N3 조종기





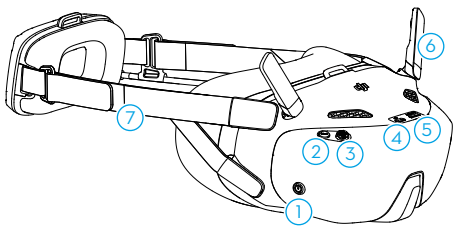
1. 전원 버튼
2. 비행 모드 전환 스위치
3. 비행 일시 정지/리턴 투 홈(RTH) 버튼
4. 배터리 잔량 LED

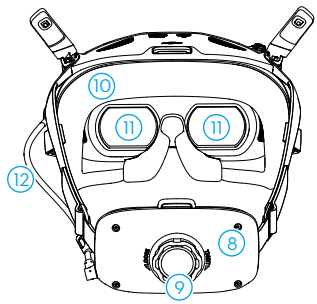
© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

5. 조종 스틱
6. 사용자 설정 버튼 [1]
7. 사진/동영상 버튼
8. 조종기 케이블
9. 모바일 기기 홀더
10. 안테나
11. USB-C 포트
12. 조종 스틱 보관 슬롯
13. 짐벌 다이얼
14. 셔터/녹화 버튼
15. 모바일 기기 슬롯

[1] 버튼 기능을 확인하고 설정하려면 DJI Fly의 카메라 뷰에서 '•••> **제어** > **버튼 맞춤 설정**'을 누릅니다.

DJI Goggles N3



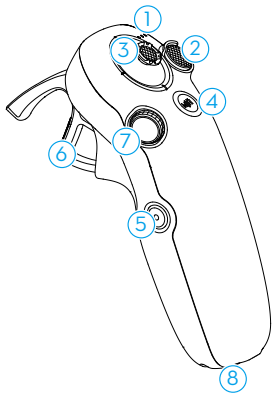


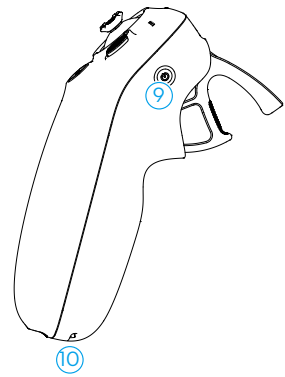
1. 전원 버튼
2. 뒤로가기 버튼
3. 5D 버튼
4. USB-C 포트
5. microSD 카드 슬롯
6. 안테나
7. 헤드밴드
8. 배터리 함
9. 헤드밴드 조절 노브
10. 폼 패딩
11. 렌즈
12. 전원 케이블

- 고글을 스마트폰이나 PC에 연결할 때 연결 후 기기가 응답하지 않는 경우 고글 메뉴로 이동하여 **설정 > 정보**를 선택한 후 OTG 유선 연결 모드로 들어갑니다. 연결 후에도 계속 기기가 응답하지 않으면 다른 데이터 케이블을 사용하여 다시 시도하십시오.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

DJI RC Motion 3





1. 배터리 잔량 LED
2. 잠금 버튼
3. 조이스틱
4. 모드 버튼
5. 셔터/녹화 버튼
6. 액셀러레이터
7. 다이얼
8. USB-C 포트
9. 전원 버튼
10. 스트랩 구멍

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

비행 안전

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

2 비행 안전

비행 전 준비가 완료되면 비행 기술을 연마하고 안전한 비행을 연습하는 것이 좋습니다. 다음 비행 요구 사항 및 제한 사항에 따라 적절한 비행 지역을 선택하십시오. 비행할 때는 현지 법률 및 규정을 엄격히 준수하십시오. 제품을 안전하게 사용하려면 비행 전에 <안전 가이드>를 읽어 주십시오.

2.1 비행 제한

GEO(Geospatial Environment Online) 시스템

DJI 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 구역을 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 구역 잠금 해제를 요청하기 전에 관련 법률 및 규제 요건에 대해 현지 당국에 문의해야 합니다. GEO 시스템에 대한 자세한 내용을 알아보려면 https://fly-safe.dji.com을 방문하십시오.

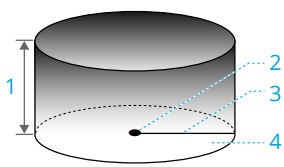
비행 제한

사용자가 안전하게 기체를 작동할 수 있도록 하기 위해 비행 제한이 기본으로 활성화되어 있습니다. 사용자는 고도와 거리에 대한 비행 제한을 설정할 수 있습니다. GNSS(글로벌 항법 위성 시스템)를 사용할 수 있을 때는 비행 안전을 관리하기 위해 고도 제한, 거리 제한 및 GEO 구역이 함께 작동합니다. GNSS를 사용할 수 없을 경우 고도만 제한할 수 있습니다.

비행 고도 및 거리 제한

최고 고도는 기체의 비행 고도를 제한하는 반면, 최장 거리는 기체 홈포인트 주변의 비행 반경을 제한합니다. 향상된 비행 안전을 위해 이러한 한계는 DJI Fly앱에서 변경할 수 있습니다.

- 손바닥 제어 및 모바일 앱 제어를 사용할 때 최고 비행 고도는 60m이고 최대 비행 거리는 제한되지 않습니다. 이러한 한계는 DJI Fly앱에서 변경할 수 없습니다. 기체를 원격 제어 기기와 함께 사용할 때 다음 정보가 적용됩니다.



1. 최고 고도
2. 홈포인트(수평 위치)
3. 최대 거리
4. 이륙 시 기체의 고도

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

강한 *GNSS* 신호

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

약한 *GNSS* 신호

	비행 제한	DJI Fly앱의 알림 메시지
최고 고도	• 조명이 충분하면 고도는 이륙 지점에서 30m로 제한됩니다. • 조명이 충분하지 않고 하향 적외선 감지 시스템이 작동하는 경우 고도는 지면에서 2m로 제한됩니다. • 조명이 충분하지 않고 하향 적외선 감지 시스템이 작동하지 않는 경우 고도는 이륙 지점에서 30m로 제한됩니다.	최고 비행 고도 도달.
최대 거리	제한 없음	

⚠
- 기체의 전원을 켤 때마다 GNSS 신호가 강해지면(GNSS 신호 강도 ≥ 2) 고도 제한은 자동으로 제거되고 이후 GNSS 신호가 약해져도 제한이 적용되지 않습니다.
- 기체가 관성으로 인해 설정된 비행 범위를 벗어난 경우 사용자는 기체를 계속 제어할 수 있지만 더 멀리 비행할 수는 없습니다.

GEO 구역

DJI GEO 시스템은 안전한 비행 위치를 지정하고 개별 비행에 대한 위험 수준 및 안전 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 Fly에서 실시간으로 확인할 수 있습니다. GEO 구역은 공항, 대형 행사장, 공공 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 구역에서 이륙이나 비행을 제한합니다. GEO 구역 지도에는 전 세계 GEO 구역에 대한 종합적인 정보가 포함되어 있으며, DJI 공식 웹 사이트 https://fly-safe.dji.com/nfz/nfz-query에서 확인할 수 있습니다.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

GEO 구역 잠금 해제

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 통해 잠금 해제 라이선스를 동기화할 수 있습니다. 구역을 잠금 해제하는 또 다른 방법으로, 사용자가 승인된 허가 구역으로 직접 기체를 발사하거나 비행하고 DJI Fly의 알림 메시지에 따라 구역을 잠금 해제하는 것도 가능합니다.

맞춤 잠금 해제는 특별한 요구사항이 있는 사용자를 위해 맞춤화되었습니다. 사용자가 정의한 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 해제된 구역에 들어가면 이 구역 밖으로 비행할 수 없습니다. 홈포인트가 잠금 해제 구역 밖에 있는 경우 기체는 홈포인트로 되돌아갈 수 없습니다.

2.2 비행 환경 요건

1. 강풍, 눈, 비, 안개와 같이 기상 악화 환경에서는 비행하지 마십시오.
2. 열린 공간에서 비행하십시오. 고층 건물과 대형 철골 구조물은 내장 콤파스와 GNSS 시스템의 정확성에 영향을 줄 수 있습니다.기체를 원격 제어 기기와 함께 사용하는 경우, 이륙 후 계속 비행하기 전에 '홈포인트 업데이트됨'이라는 알림 메시지가 표시되어야 합니다. 기체가 건물 근처에서 이륙한 경우 홈포인트의 정확성을 보장할 수 없습니다. 이 경우 자동 RTH 동안 기체의 현재 위치에 주의를 기울이십시오. 기체가 홈포인트에 가까워지면 자동 RTH를 취소하고 수동으로 기체를 제어해 적합한 위치에 착륙하는 것을 권장합니다.
3. 가시권(VLOS) 내에서 비행하십시오. GNSS 신호를 차단하는 산이나 나무를 피하십시오. 비가시권(BVLOS)에서의 비행은 기체 성능, 파일럿의 지식 및 기술, 작동 안전 관리가 현지 BVLOS 규정에 부합하는 경우에만 수행할 수 있습니다. 장애물, 군중, 나무 및 수역(권장 거리: 물에서 최소 1m 이상 떨어지십시오)을 피하십시오. 안전을 위해 현지 규정에 따라 허가 또는 승인을 받지 않은 한, 공항, 고속도로, 철도역, 철로, 시내 중심가 또는 기타 민감한 지역 근처에서는 비행하지 마십시오.
4. GNSS 신호가 약할 때는 적절한 조명 및 가시성을 갖춘 환경에서만 기체를 비행해야 합니다. 비전 시스템이 열악한 조명 조건에서 제대로 작동하지 않을 수 있습니다. 낮에만 기체를 비행하십시오.
5. 전선 가까운 곳, 기지국, 변전소 및 방송 송신탑처럼 전자기가 높은 수준으로 발생하는 지역을 피하여 간섭을 최소화하십시오.
6. 해발 2km 이상에서 비행할 때는 배터리와 기체 성능이 저하될 수 있으므로 각별히 주의하십시오. 지정된 고도를 넘어서 비행하지 마십시오.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

7. 기체의 제동 거리는 비행 고도에 영향을 받습니다. 고도가 높을수록 제동 거리도 길어집니다. 높은 고도에서 비행할 때는 비행 안전을 위해 충분한 제동 거리를 확보해야 합니다.
8. 극지방에서는 기체에 GNSS를 사용할 수 없습니다. 대신에 비전 시스템을 사용하십시오.
9. 자동차, 선박, 항공기 등의 움직이는 물체에서는 이륙시키지 마십시오.
10. 단색의 표면이나 자동차 루프처럼 빛이 강하게 반사되는 표면에서 이륙하지 마십시오.
11. 사막이나 해변에서 이륙할 때는 모래가 기체에 들어가지 않도록 주의하십시오.
12. 화재나 폭발 위험이 있는 환경에서 기체를 작동하면 안 됩니다.
13. 기체 및 관련 장치는 건조한 환경에서 사용하십시오.
14. 다음과 같은 환경에서는 기체 및 관련 기기를 절대 사용하지 마십시오: 사고 현장, 화재, 폭발, 홍수, 쓰나미, 눈사태, 산사태, 지진, 먼지나 모래폭풍이 있는 지역. 작동 중에는 반드시 염분 분사와 곰팡이에 노출되지 않도록 주의하십시오.
15. 새 떼 근처에서 기체를 작동하지 마십시오.

2.3 책임감 있는 기체 조작

심각한 부상 및 재산 피해를 방지하기 위해 다음 규칙을 준수하십시오.

1. 마취 상태, 음주 또는 약물 복용 상태가 아니고 어지러움, 피로, 메스꺼움 또는 기타 기체를 안전하게 작동하는 능력을 떨어뜨릴 수 있는 상태가 아니어야 합니다.
2. 착륙 후 먼저 기체의 전원을 끈 다음 조종기의 전원을 끄십시오.
3. 건물, 사람 또는 동물을 향해 기체를 떨어뜨리거나 이륙시키나 발사하거나 그 외 위험한 페이로드를 추가하지 마십시오. 심각한 부상 또는 재산 피해가 일어날 수 있습니다.
4. 추락했거나 우발적 손상이 일어났던 기체 또는 상태가 좋지 않은 기체를 사용하지 마십시오.
5. 비상 상황 또는 사고 발생 시에 대비해 충분한 교육을 받고 비상 대책을 마련하십시오.
6. 비행 계획을 수립해야 합니다. 기체를 무모하게 비행시키지 마십시오.
7. 카메라 사용 시 타인의 사생활을 존중해야 합니다. 현지 사생활 보호법 및 규정을 준수하고 도덕적 기준을 따라야 합니다.
8. 일반적인 개인 용도 이외의 다른 이유로 본 제품을 사용하지 마십시오.
9. 불법적 또는 부적절한 목적(예: 첩보 활동, 군사 작전 또는 무단 조사)으로 사용하지 마십시오.
10. 음해, 학대, 희롱, 스토킹, 위협 또는 타인의 법적 권리(예: 사생활 보호권 및 초상권)를 침해하는 용도로 본 제품을 사용하지 마십시오.
11. 타인의 사유 재산을 무단 침범하지 마십시오.

 © 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

2.4 비행 전 체크리스트

1. 카메라에서 짐벌 커버를 분리합니다.
2. 인텔리전트 플라이트 배터리, 프로펠러, 그리고 프로펠러 가드가 정확하게 장착되고 단단히 고정되었는지 확인하십시오.
3. 조종기, 모바일 기기 및 인텔리전트 플라이트 배터리가 완전히 충전되었는지 확인하십시오.
4. 짐벌 및 카메라가 정상적으로 작동하는지 확인하십시오.
5. 모터에 방해가 되는 것이 없는지 그리고 모터가 정상으로 작동하는지 확인하십시오.
6. 모든 카메라 렌즈와 센서가 깨끗한지 확인하십시오.
7. 반드시 원격 조종기 또는 모션 컨트롤러를 사용하기 전에 DJI Neo 2 디지털 트랜스시버이(가) 기체에 안전하게 장착되어 있는지 확인하십시오.
8. 손바닥 제어 사용 시, DJI Neo 2가 Wi-Fi를 통해 스마트폰의 DJI Fly에 연결되었고 앱이 제대로 작동하는지 확인하십시오.

   조종기 사용 시, 조종기와 DJI Fly가 기체에 제대로 연결되었는지 확인하십시오.
9. DJI Fly또는 고글(사용중인 경우)에서 '장애물 회피 동작'이 설정되어 있고 **최고 고도**, **최대 거리** 및 **자동 RTH 고도**가 모두 현지 법률 및 규정에 따라 올바르게 설정되어 있는지 확인하십시오.
10. 제품 손상이나 안전 위험을 초래할 수 있는 인증되지 않은 액세서리 또는 외부 장치를 설치하지 마십시오.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

비행 조작

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

3 비행 조작

기체는 다양한 제어 방법을 지원하므로 필요에 따라 다양한 시나리오에서 사용할 수 있습니다. 비행 전 각 제어 방법과 관련된 유의 사항 및 사용법을 숙지하십시오.

⚠
- 비행 중인 기체를 만지지 마십시오. 이DJI Neo 2 드리프트하고 충돌이 발생할 수 있습니다.
- 기체가 충돌하거나 심각하게 부딪히거나 흔들린 후 즉시 비행시키지 마십시오. 기체가 안정적으로 비행하지 못할 수 있습니다.

3.1 손바닥 제어

링크를 클릭하거나 QR 코드를 스캔하여 튜토리얼 동영상을 시청하십시오.

https://www.dji.com/neo-2/video

손바닥 제어에서는 손바닥 이륙 및 착륙이 지원됩니다. DJI Neo 2를 통해 버튼을 사용하여 여러 스마트 스냅을 실행할 수 있습니다. 피사체가 확인되면 DJI Neo 2 가 자동으로 비행하며 녹화를 시작합니다. Wi-Fi를 통해 DJI Fly 앱에 연결하여 각 모드의 매개변수를 조정할 수 있습니다. 기본 설정을 예로 들어 설명합니다.

팁

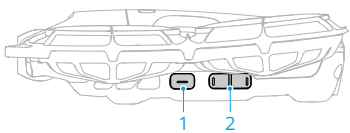
- 모바일 앱 제어를 사용하기 전에 기체에 연결된 원격 제어 기기와 고글의 전원을 끄십시오.

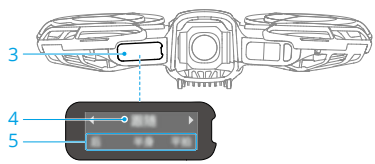
⚠
- 비행 환경이 비행 요구 사항을 충족하고 문제나 비상 상황이 발생했을 때 DJI Neo 2을 즉시 제어 및 회수할 수 있는지 확인하십시오. DJI가 사고의 원인을 분석할 수 없을 경우 워런티 및 기타 A/S 서비스를 제공하지 못할 수 있습니다.
- 손바닥 제어를 사용하기 전에 기체가 이전에 Wi-Fi를 통해 스마트폰의 DJI Fly에 연결했는지 확인하십시오. 앱 없이 손바닥 제어를 이용할 때 비행 중 기체가 오작동하면, 사고 방지를 위해 Wi-Fi를 통해 DJI Fly에 연결하고 수동으로 제어할 수 있습니다. 스마트폰이 기체에 연결되지 않을 경우(예: Wi-Fi 연결 해제), 기체와 연결된 원격 조종기를 켜서 제어를 이어가십시오.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

- Wi-Fi 신호 간섭과 장애물이 없는 개방된 환경에서 비행하십시오.
- 손바닥 제어를 사용할 때 최대 비행 고도는 60m입니다. 제어된 영역 내에서 가시권(VLOS)을 유지하십시오.
- 다음과 같은 상황에서는 DJI Neo 2가 자동으로 착륙합니다. 작동 환경을 관찰하여 착륙 시 분실되거나 손상되지 않도록 주의하십시오.
  - 심각한 배터리 부족.
  - 포지셔닝이 실패하고 자세 모드로 전환.
  - 충돌을 감지했으나 추락하지 않은 경우.
- 손바닥에서 이륙하거나 착륙할 때 다음 규칙을 준수하십시오.
  - 가능하면 바람이 없는 환경에서 항공기를 비행해야 합니다.
  - 이륙 시 기체 본체의 측면을 아래에서 잡으십시오. 다치거나 기기가 손상될 수 있으므로 프로펠러 가드 또는 프로펠러 회전 영역에 손가락을 넣지 마십시오.
  - 이동 중에는 이륙하거나 착륙하지 마십시오. 드리프트하고 충돌이 발생할 수 있습니다. 착륙 시 손을 움직이면 모터를 정지하지 못할 수 있습니다.
  - 이륙 중 기체를 던지지 마십시오.
  - 비행 중 기체를 잡으려 하지 마십시오.
  - 손바닥에 착륙시키려면 착륙 후 떨어지지 않도록 손을 기체 바로 밑에 놓으십시오.
  - 조명이 충분하고 표면의 질감이 충분한 환경에서 이륙하십시오. 조명이 현재 위치와 크게 달라지는 환경으로 비행하지 마십시오.
  - 이 손바닥 이륙이나 착륙에 실패하면, 음성 알림 메시지에 따라 문제 해결을 수행하거나 DJI Fly 앱에 연결하여 자세한 내용을 확인하십시오. 음성 알림 메시지는 마지막 연결 시의 앱 언어 설정에 따라 영어 또는 중국어를 지원합니다. 다른 언어는 지원되지 않습니다.

모드를 전환하고 설정을 조정합니다.





1. 이륙 버튼
2. 선택 버튼
3. 화면
4. 촬영 모드
5. 촬영 매개변수

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

촬영 모드 전환

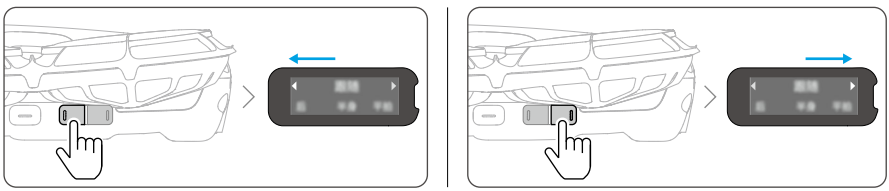
기체 전원을 처음 켠 후의 기본 모드는 팔로우입니다. 선택 버튼을 눌러 드로니, 원형* 등 다른 모드로 전환할 수 있습니다.

모드를 전환한 후, 기체는 알림 메시지를 통해 현재 선택된 모드를 안내하며, 화면에는 현재 모드와 매개변수가 표시됩니다.

* 모바일 앱 제어를 사용할 때 더 지능적인 촬영 모드를 이용할 수 있습니다. 기체 펌웨어를 최신 버전으로 업데이트하세요. 그렇지 않으면 일부 촬영 모드를 사용할 수 없습니다.

촬영 매개변수 설정

1. 선택 버튼을 2초간 길게 눌러 매개변수 설정에 진입하세요. 화면에서 현재 깜박임 중인 항목이 조정 가능한 항목입니다.
2. 값을 조정하려면 선택 버튼을 누르세요.



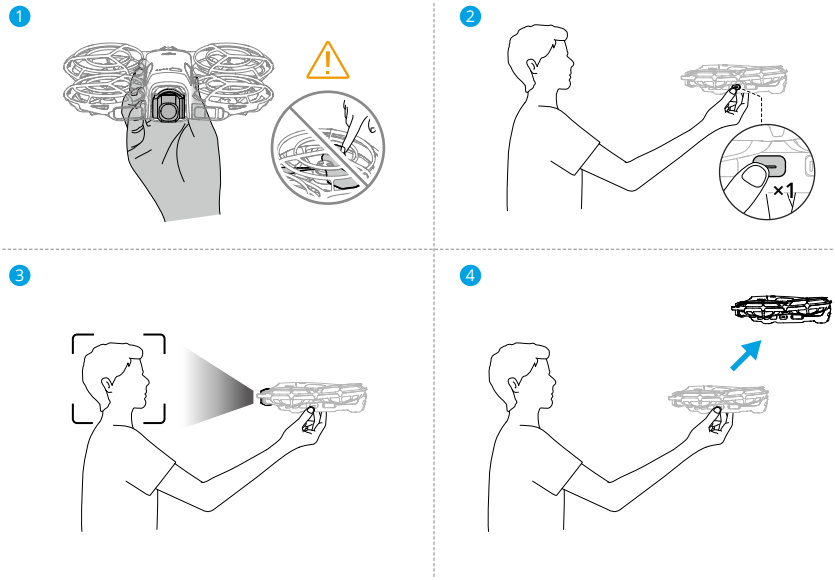
3. 다시 한 번 알림 메시지 버튼을 길게 눌러 다음 설정 항목으로 이동하세요.
4. 이륙 버튼을 눌러 현재 설정을 저장하고 종료합니다.

손바닥 이륙 및 스마트 스냅

⚠
- 스마트 스냅을 사용할 때는 현지 개인정보 보호법과 규정을 준수하십시오.
- 스마트 스냅은 사람 추적만 지원합니다.
- 손바닥 이륙 및 착륙은 손바닥 제어, 모바일 앱 제어, RC 제어에 지원됩니다. RC 제어 사용 시에는, 손바닥 제어의 스마트 스냅이 지원되지 않고 이륙 전 피사체 확인이 필요하지 않다는 차이가 있습니다.

1. DJI Neo 2의 전원을 켭니다. 시스템 자체 진단이 완료될 때까지 그대로 둔 채 기다리십시오.
2. 거리, 고도와 같은 프리셋 매개변수에 맞춰 유연하게 조작할 수 있는 여지를 충분히 남겨 두십시오. 선택 버튼을 눌러 원하는 모드를 선택하십시오.
3. 손바닥 이륙 방법은 다음과 같습니다.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.



a. 손바닥 이륙을 위해서는 피사체 확인이 필요합니다. 카메라가 피사체를 향하도록 하여 아래쪽에서 기체 본체의 측면을 잡습니다. 손이 카메라를 가리지 않고 이륙을 방해하는 장애물이 없어야 합니다.

⚠ • 프로펠러의 회전 영역에 손가락을 넣지 마십시오.

b. 팔을 펴고 카메라가 피사체를 향하게 하여 움직이지 않고 유지합니다.

이륙 버튼을 길게 누릅니다. 기체가 음성 알림 메시지로 선택한 모드를 알려주고 카운트다운한 후 자동으로 이륙합니다. 이륙을 취소하려면 카운트다운이 끝나기 전에 이륙 버튼을 다시 누르십시오.

- 피사체가 장애물로 가려지거나 환경의 조명이 적절하지 않으면, 피사체 확인이 실패할 수 있습니다.
- 손바닥 이륙 사용 시, 기체는 이륙 후 짧은 거리를 후진 비행합니다. 비행 안전을 보장하기 위해 기체 후방에 주의를 기울이십시오.

4. DJI Neo 2는 선택한 모드 및 해당 프리셋 매개변수에 따라 녹화를 시작하거나 사진을 촬영합니다.
5. DJI Neo 2을 DJI Fly에 연결하여 영상을 확인하고 짧은 동영상을 만듭니다.

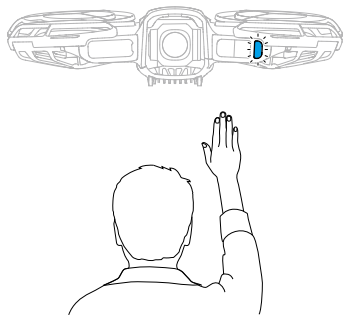
© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

제스처 컨트롤

Spotlight 및 ActiveTrack 중에 제스처를 사용하여 기체 위치를 조정합니다.

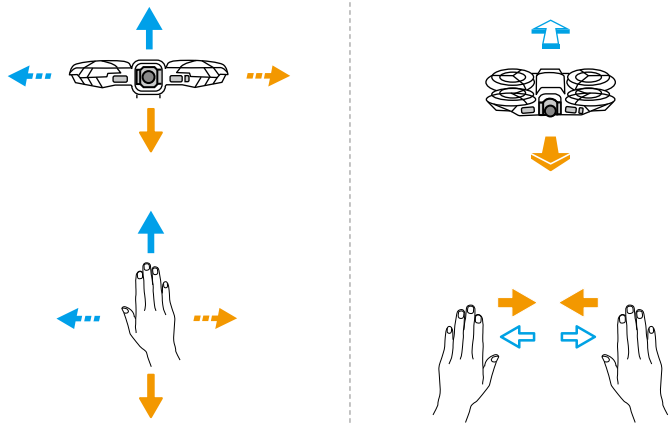
- 제스처 컨트롤은 기본적으로 비활성화되어 있습니다. 제스처 컨트롤을 활성화하려면 DJI Fly 앱에 연결한 후 튜토리얼을 따라 이 기능을 해제하세요.
- 제스처 컨트롤을 사용하기 전에 다음 모든 조건이 충족되는지 확인하십시오.
  - 현재 추적 중이거나 포커스된 피사체만 기체를 제어할 수 있습니다.
  - 기체와 손바닥 사이에 2~5m의 수평 거리를 유지하세요.
  - 피사체가 카메라 뷰에 완전히 그리고 선명하게 장애물 없이 보여야 합니다.
  - 손가락을 곧게 펴고 두꺼운 장갑이나 벙어리장갑은 착용하지 마세요.

카메라를 향해 손바닥을 들어 올리세요. 상태 표시등이 파란색으로 바뀌면 제스처로 기체를 제어할 수 있습니다.



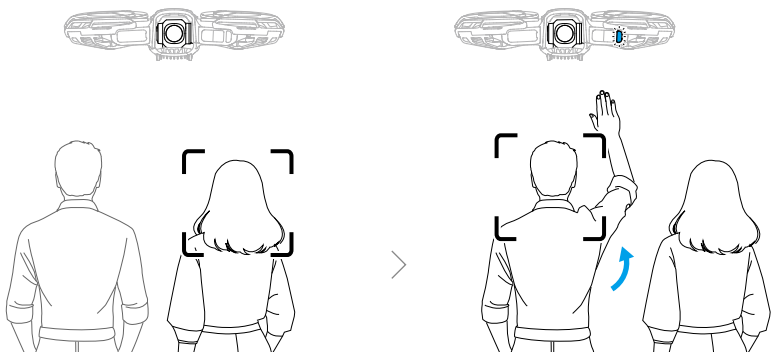
- 손바닥을 위, 아래, 왼쪽, 오른쪽으로 움직여 기체의 방향을 제스처 컨트롤하세요.
- 양손바닥을 모두 기체를 향해 펴세요. 상태 표시등이 파란색으로 두 번 깜박이면 손을 더 가깝게 또는 멀리 벌린 상태로 유지하여 기체를 전진 또는 후진시킬 수 있습니다.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.



- 제스처 컨트롤을 종료하려면 주먹을 쥐거나 팔을 내리십시오. 상태 표시등이 꺼지며, 기체는 정지 비행 상태를 유지합니다. 이후에는 조정된 방향과 거리에서 계속 따라갑니다.
- 피사체 전환을 위해 기존 피사체는 제자리에 정지하여 제스처 컨트롤을 종료해야 합니다. 새로운 피사체는 기존 피사체 옆(반 신장 이내)에 서서 한 손을 기체를 향해 펴고, 2초 이상 유지하십시오.

  전환이 성공하면 상태 표시등이 계속 파란색으로 유지되며, 기체가 새로운 피사체를 따라갑니다.



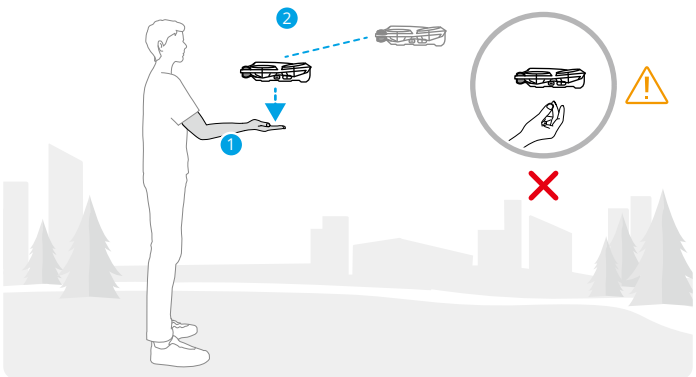
⚠
- 기체는 사람, 동물 또는 차량과 같이 움직이는 장애물은 피할 수 없습니다. 제스처 컨트롤을 사용할 경우, 비행 안전을 위해 주변 환경에 주의하십시오.
- 작은 물체나 가느다란 물체(예: 나뭇가지 또는 전선) 또는 투명한 물체(예: 물이나 유리) 또는 단색 표면(예: 흰색 벽)이 있는 구역에서는 제스처 컨트롤을 사용하지 마십시오.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

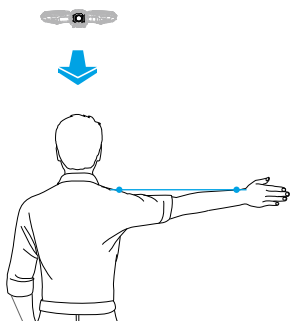
- 제스처 컨트롤은 조명 조건이 너무 어둡거나 밝을 경우 작동하지 않을 수 있습니다. 적절한 조명 주행 거리(5-100,000 lux) 내에서 제스처 관련 기능을 사용하세요.

손바닥으로 복귀

기체가 제자리에 호버링하고 있는지 확인하십시오. 기체를 향해 손바닥을 펴고 마주보십시오. 손이 기체의 고도보다 아래에 위치하도록 하십시오. 손가락을 완전히 펴 평평하고 안정적으로 손바닥을 유지하십시오. 기체가 돌아와 손 위에 착륙할 때까지 기다리십시오.



기체가 멀리 있을 경우, 먼저 기체를 향해 서서 한쪽 팔을 옆으로 뻗어 복귀 신호를 보내십시오. 기체가 더 가까이 날아오면, 손바닥을 펴고 기체가 손에 착륙할 때까지 기다리십시오.



⚠
- 착륙할 때, 프로펠러에 닿지 않도록 손가락을 완전히 펴십시오. 착륙 시에는 이륙 시와 같은 방식으로 기체 본체 측면을 잡지 마십시오.
- 손바닥으로 복귀를 수행할 때, 기체와 손바닥 사이의 수평 거리는 2~5m, 수직 거리는 2m 이내로 유지하십시오.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

- 근거리에서 기체가 손바닥으로 돌아오지 않으면, 제스처를 사용하여 위치하거나 기체의 위치를 조정하여 기체의 사각지대를 피한 후 다시 시도하십시오.
- 한쪽 팔을 옆으로 뻗어 기체를 호출할 때, 기체를 팔로부터 수평 10m 이내에 두십시오. 팔을 들 때는 완전히 뻗어 주십시오. 양팔을 동시에 들어 올리지 마십시오.

- 손바닥 착륙 시, 기체는 약간 상승한 후 손바닥에 착륙할 수 있습니다. 이 과정 동안 손을 움직이지 않은 상태로 유지하고 손가락을 펴십시오.
- Follow 및 Spotlight 모드에서 녹화 중 카메라가 피사체를 놓치면 기체는 제자리에서 호버링합니다. 스마트폰에서 Wi-Fi를 통해 DJI Fly를 실행하고 비행 중 연결하십시오. 스마트폰이 이전에 DJI Fly에 연결한 적이 있어야 합니다. '제어' 페이지에서 임무가 이미 중지되었는지 확인하고 모드 목록에서 **수동 제어**를 선택한 후 버츄얼 조이스틱을 사용해 기체를 착륙시키십시오.

3.2 모바일 앱 제어

아래 링크를 클릭하거나 QR 코드를 스캔하여 튜토리얼 동영상을 시청하는 것이 좋습니다.

https://www.dji.com/neo-2/video

모바일 앱 제어를 사용하려면 Wi-Fi를 통해 DJI Neo 2을 스마트폰의 DJI Fly 앱에 연결하고 앱에서 DJI Neo 2을 제어합니다. 모바일 앱 제어에서는 손바닥 제어의 모든 기능을 이용할 수 있습니다. 앱에서 매개변수를 설정하고 스마트 스냅을 수행할 수 있습니다. 수동 제어, 오디오 녹음, 음성 제어 같은 추가 기능도 지원됩니다.

팁

- 모바일 앱 제어를 사용하기 전에 다음 사항을 확인하십시오:
  - 기체에 연결된 조종 장치를 전원 끈 후, 라이브뷰가 모바일 앱으로 전환될 수 있도록 하십시오.
  - 이전에 기체에 연결된 다른 스마트폰의 블루투스와 Wi-Fi를 꺼서 연결 간섭이나 탈취를 방지하십시오.

 © 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

- 모바일 앱 제어에서 RTH가 지원됩니다. 자세한 내용은 리턴 투 홈를 참조하십시오.

⚠
- Wi-Fi 신호 간섭과 장애물이 없는 개방된 환경에서 비행하십시오. 그렇지 않으면 앱과 DJI Neo 2의 연결이 끊겨 비행 안전에 영향을 줄 수 있습니다.
- 모바일 앱 제어를 사용할 때 DJI Neo 2의 최고 비행 고도값은 60m입니다. 제어된 영역 내에서 가시권(VLOS)을 유지하십시오.
- 다음과 같은 상황에서는 DJI Neo 2가 자동으로 착륙합니다. 작동 환경을 관찰하여 착륙 시 DJI Neo 2가 분실되거나 손상되지 않도록 주의하십시오.
  - 심각한 배터리 부족.
  - 포지셔닝이 실패하고 자세 모드로 전환.
  - 충돌을 감지했으나 추락하지 않은 경우.

DJI Neo 2 연결

1. DJI Neo 2 전원을 켜고 시스템 자체 진단이 완료될 때까지 기다립니다.
2. 스마트폰의 블루투스, Wi-Fi, 위치 서비스를 활성화합니다.
3. 앱 홈 화면의 오른쪽 하단 모서리에 있는 '**연결 가이드**'를 누르고 기기 모델을 선택하고 '**모바일 기기를 통해 연결**'을 선택합니다.
4. 검색 결과에서 원하는 기기를 선택합니다. 성공적으로 연결되면 '제어' 페이지가 표시됩니다. 처음으로 DJI Neo 2에 스마트폰을 연결하는 경우, DJI Neo 2의 전원 버튼을 길게 눌러 확인해야 합니다.

- DJI Fly의 홈 화면에서 QuickTransfer 또는 'Wi-Fi 기기' 패널을 눌러 Wi-Fi로 연결할 수도 있습니다.
- DJI Neo 2에 연결된 스마트폰을 변경하려면, 현재 연결된 스마트폰의 블루투스와 Wi-Fi를 비활성화한 다음 새 스마트폰에 DJI Neo 2를 연결하십시오.

음성 제어

'제어' 페이지에서 라이브 뷰 아래 화면 오른쪽의 아이콘을 누르면 음성 제어가 활성화됩니다. 음성 명령으로 DJI Neo 2를 제어할 수 있습니다. 팝업 창의 해당 버튼을 누르면 일반적인 명령을 확인할 수 있습니다. 음성 명령은 자연어 입력을 지원합니다.

- 음성 제어는 앱 언어에 따라 영어 또는 중국어를 지원합니다.
- 음성 제어를 최적으로 이용하려면 스마트폰의 음량을 높이십시오.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

워치 컨트롤

사이클링과 같은 스포츠 시나리오에서 DJI Fly 앱을 Apple Watch와 함께 사용하여 기체를 제어할 수 있습니다.

1. 워치와 스마트폰 모두에 DJI Fly가 설치되어 있는지 확인합니다.
2. 스마트폰에서 DJI Fly를 실행한 후 기체를 스마트폰에 연결합니다.
3. 워치에서 DJI Fly를 실행해 원격 제어를 시작합니다. 자세한 내용을 확인하려면 튜토리얼 동영상을 시청하십시오.

- 워치를 통해 기체를 제어할 때는 스마트폰에서 DJI Fly가 실행 중인지 확인하십시오. 스마트폰 화면을 끌 수 있습니다. DJI Fly를 닫지 마십시오. 기체와 워치의 연결이 끊어집니다.
- 스마트폰을 워치의 블루투스 범위 내에 유지하십시오.
- 지원되는 워치 기기는 https://www.dji.com/neo-2/faq에서 확인하십시오.

3.3 RC 제어

자동 이륙

1. DJI Fly를 실행하여 카메라 뷰로 들어갑니다.
2. 비행 전 체크리스트에 있는 모든 단계를 완료합니다.
3. 아이콘을 누릅니다. 이륙하는 데 안전한 조건일 경우 버튼을 길게 눌러 확인합니다.
4. 기체가 이륙하여 지상에서 호버링합니다.

자동 착륙

1. 착륙 조건이 안전하면 아이콘을 누른 후 아이콘을 길게 눌러 확인합니다.
2. 자동 착륙은 아이콘을 눌러 취소할 수 있습니다.
3. 하향 비전 시스템이 정상적으로 작동하는 경우, 착륙 보호가 활성화됩니다.
4. 착륙 후에는 모터가 자동으로 정지합니다.

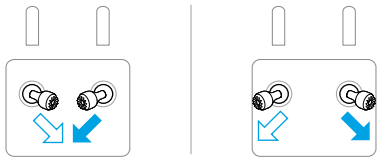
- 착륙에 적절한 장소를 선택하십시오.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

모터 시동/정지

모터 시동

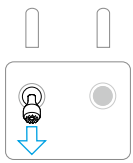
아래와 같이 스틱 조합 명령(CSC)을 실행하여 모터를 시동합니다. 모터가 회전하기 시작하면 양쪽 스틱을 동시에 놓습니다.



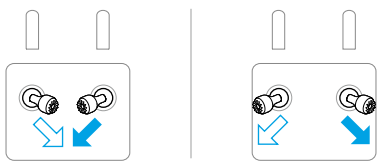
모터 정지

모터는 두 가지 방법으로 정지할 수 있습니다.

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



방법 2: 기체가 착륙하면 다음과 같은 CSC 중 하나를 모터가 정지할 때까지 수행합니다.



비행 중 모터 정지

⚠ • 비행 중 모터를 정지하면 기체가 추락하게 됩니다.

DJI Fly 앱의 '**비상 프로펠러 정지**'에 대한 기본 설정은 '**비상 시에만**'입니다. 즉, 기체가 충돌, 모터 정지, 공중에서 롤링 또는 통제 불능으로 매우 빠르게 상승 또는 하강하는 상태 등의 비상 상황에 처해 있음을 감지한 경우에만 비행 중에 모터를 정지할 수 있습니다. 비행 중 모터를 정지하려면 모터를 시동할 때 사용한 것과 같은 스틱 조합 명령(CSC)을 수행합니다. 모터를 멈추기 위해 스틱 조합 명령

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

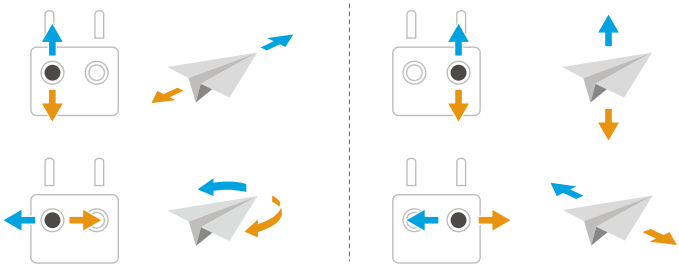
(CSC)을 수행하는 동안 사용자는 조종 스틱을 2초 동안 누르고 있어야 합니다. 앱에서 '**비상 프로펠러 정지**'를 '**언제든지**'로 변경할 수 있습니다. 이 옵션은 주의해서 사용하십시오.

기체 제어

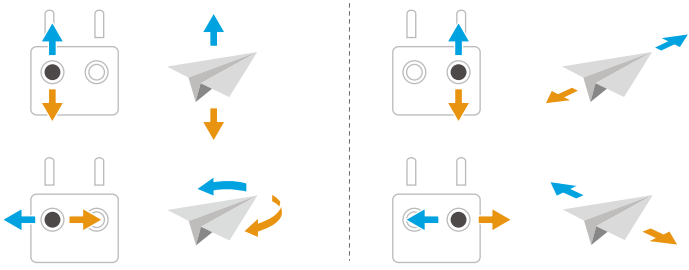
조종기의 조종 스틱을 이용해 기체 움직임을 제어할 수 있습니다. 아래 그림과 같이 조종 스틱을 모드 1, 모드 2 또는 모드 3에서 조작할 수 있습니다.

조종기의 기본 제어 모드는 모드 2입니다. 이 매뉴얼에서 조종 스틱을 사용하는 방법을 보여주기 위한 예시로 모드 2가 사용됩니다. 스틱이 중앙 위치에서 멀어질수록 기체가 더 빠르게 움직입니다.

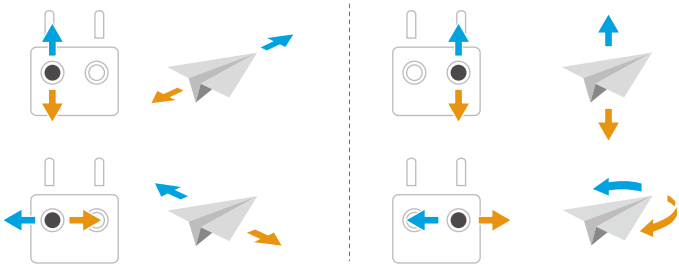
모드 1



모드 2



모드 3



© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

이륙/착륙 절차

- 기체를 손바닥에서 이륙하거나 손으로 기체를 잡고 이륙하지 마십시오.
- 조종기를 사용하여 비행을 모니터링할 때 조명이 너무 밝거나 어두우면 기체를 작동하지 마십시오. 사용자는 화면을 선명하게 보는 데 어려움이 없도록 디스플레이 밝기와 화면에 비치는 직사광선을 적절히 조정할 책임이 있습니다.

1. 비행 전 체크리스트는 안전하게 비행할 수 있도록 고안되었습니다. 비행을 시작하기 전에 항상 비행 전 체크리스트를 모두 확인하십시오.
2. 기체 후방이 사용자를 향하게 하여 기체를 시야가 확보된 평평한 지역에 놓습니다.
3. 조종기 및 기체의 전원을 켭니다.
4. DJI Fly를 실행하여 카메라 뷰로 들어갑니다.
5. 기체 자체 진단이 완료될 때까지 기다리십시오. DJI Fly에 비정상적인 경고가 표시되지 않으면 모터를 시동할 수 있습니다.
6. 스로틀 스틱을 위로 천천히 밀어 이륙합니다.
7. 착륙하려면 평평한 표면 위에서 호버링한 다음 스로틀 스틱을 아래로 당겨 하강합니다.
8. 착륙 후 모터가 정지할 때까지 스로틀 스틱을 아래로 당깁니다.
9. 먼저 기체의 전원을 끈 다음 조종기 전원을 끕니다.

- 조종기 사용 시에도 상단의 모드 버튼을 길게 눌러 손바닥 이륙*을 수행할 수 있습니다DJI Neo 2. 손바닥 착륙을 수행해 기체를 착륙시킬 수도 있습니다. 손바닥 제어의 스마트 스냅은 지원되지 않습니다. 관련 유의 사항 및 지침은 손바닥 제어와 유사합니다. 단, 이륙 전 피사체 확인이 필요하지 않다는 차이가 있습니다. 자세한 내용은 손바닥 제어 섹션을 참조하십시오.

인텔리전트 플라이트 모드

FocusTrack

- 기체는 FocusTrack을 사용하는 동안 자동으로 사진을 찍거나 동영상을 녹화하지 않습니다. 사진을 찍거나 동영상을 녹화하려면 기체를 수동으로 제어해야 합니다.

스포트라이트

수동으로 비행을 제어하는 동안 짐벌 카메라가 항상 피사체를 향하게 할 수 있습니다.

비전 시스템이 정상적으로 작동하는 경우, 장애물이 감지되면 DJI Fly에서 **우회** 또는 **정지**로 설정된 장애물 회피 동작에 따라 기체가 우회 또는 정지합니다.

- 스포츠 모드에서는 장애물 회피가 비활성화됩니다.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

지원되는 피사체:

- 정지된 피사체
- 움직이는 피사체(차량, 사람에 한정)

POI(관심지점)

기체가 피사체 주위를 비행하도록 할 수 있습니다.

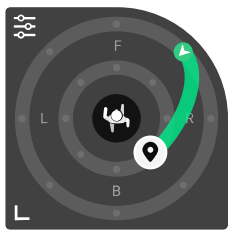
비전 시스템이 정상적으로 작동하는 경우 DJI Fly의 비행 모드 또는 장애물 회피 동작 설정에 관계없이 기체는 장애물을 우회합니다.

지원되는 피사체:

- 정지된 피사체
- 움직이는 피사체(차량, 사람에 한정)

ActiveTrack

추적 휠을 한 번 누르거나 밀어서 추적 방향을 변경하면, 기체가 현재 위치 에서 생성된 궤적을 따라 선택된 추적 방향 으로 자동으로 비행하며 추적을 유지합니다. 사용자는 조종 스틱을 사용하여 추적 방향, 고도, 거리를 수동으로 조정할 수도 있습니다. FocusTrack 설정 아이콘 을 한 번 눌러 앱에서 추적 매개변수를 설정합니다.





비전 시스템이 정상적으로 작동하는 경우 DJI Fly의 비행 모드 또는 장애물 회피 동작 설정에 관계없이 기체는 장애물을 우회합니다.

지원되는 피사체:

움직이는 피사체(차량, 사람에 한정).

피사체가 사람인 경우, 기체는 다양한 촬영 장면을 자동으로 감지할 수 있습니다. 사용자는 촬영 장면 아이콘 을 눌러 촬영 장면을 수동으로 전환할 수도 있습니다. 선택된 장면에 따라 기체는 해당 추적 매개변수를 적용합니다.

⚠ • 스키 활동 시 촬영 장면을 표준 또는 사이클링으로 수동 설정하지 마십시오. 그렇지 않으면 추적 효과 및 비행 안전을 보장할 수 없습니다.

 © 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

ActiveTrack에서 기체와 피사체 사이의 지원되는 거리 및 고도 범위는 다음과 같습니다.

피사체	인물	차량/보트
수평 거리	4-20m	4-50m
고도	0.5~15m	0.5-50m

⚠
- ActiveTrack을 시작할 때 거리와 고도가 범위를 벗어나면 기체는 지원되는 거리와 고도 범위로 비행합니다.
- 동적 피사체의 속도는 12m/s를 초과하지 않는 것이 좋습니다. 그렇지 않으면 기체가 제대로 추적할 수 없습니다.

팁

⚠
- 기체는 사람, 동물 또는 차량과 같이 움직이는 장애물은 피할 수 없습니다. FocusTrack을 사용할 경우, 비행 안전을 위해 주변 환경에 주의하십시오.
- 작은 물체나 가느다란 물체(예: 나뭇가지 또는 전선) 또는 투명한 물체(예: 물이나 유리) 또는 단색 표면(예: 흰색 벽)이 있는 구역에서는 FocusTrack을 사용하지 마십시오.
- 기체가 피사체를 추적할 때, 피사체의 갑작스럽고 고속의 정지를 피하십시오. 기체는 관성으로 인해 제때 제동하지 못해 충돌이 발생할 수 있습니다.
- 비상 상황이 발생할 경우 조종기의 비행 일시 정지 버튼을 누르거나 DJI Fly에서 Stop 아이콘을 눌러 기체를 수동으로 작동할 수 있도록 항상 준비하십시오.
- 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 중인 피사체가 사막과 같은 넓은 단색 영역에 있습니다.
  - 추적 대상 피사체가 주변 환경과 비슷한 색상이나 패턴인 경우.
  - 조명이 극도로 어둡거나(<5럭스) 밝은(>100,000럭스) 경우.
- FocusTrack을 사용할 때는 현지 개인정보 보호법과 규정을 준수하도록 하십시오.
- 차량 및 사람(어린이가 아닌)만 추적하도록 권고합니다. 다른 피사체를 추적할 때는 주의해서 비행하십시오.
- 지원되는 움직이는 피사체 중 차량은 자동차를 의미합니다. 원격 제어 모델 자동차나 보트를 추적하지 마십시오.
- 추적 중인 피사체와 다른 피사체가 근처를 지날 경우, 두 피사체가 실수로 바뀔 수도 있습니다.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

FocusTrack 사용

FocusTrack을 활성화하기 전에 비행 환경에 조명이 충분하고 장애물이 없는 개방된 공간인지 확인하십시오.

카메라 뷰의 왼쪽에 있는 FocusTrack 아이콘 [·] 을 누르거나 화면에서 피사체를 선택하여 FocusTrack을 활성화합니다. 활성화한 후 FocusTrack 아이콘 [·] 을 다시 누르면 종료됩니다.

사용 중에 조종기의 비행 일시 정지 버튼을 눌러 피사체 선택을 취소하십시오.

QuickShot

QuickShot에는 다양한 촬영 모드가 있습니다. 기체는 선택한 촬영 모드에 따라 자동으로 녹화한 다음 짧은 동영상을 생성합니다.

참고

- Boomerang을 사용할 때는 충분한 공간을 확보해야 합니다.
- QuickShot은 건물과 기타 장애물이 없는 장소에서 사용하십시오. 비행경로에 사람, 동물 또는 기타 장애물이 없는지 확인하십시오.
- 항상 기체 주변의 물체에 주의를 기울이고 조종기를 사용하여 충돌이나 기체가 방해받는 것을 피하십시오.
- 다음 상황에서는 QuickShot을 사용하지 마십시오.
  - 피사체가 장시간 차단되거나 시야(VLOS)에서 벗어나는 경우.
  - 피사체가 눈 덮인 지역이나 사막과 같은 큰 단색 영역에 있는 경우.
  - 피사체와 주변의 색상 또는 패턴이 비슷한 경우.
  - 피사체가 공중에 있는 경우.
  - 피사체가 빠르게 이동하는 경우.
  - 조명이 극도로 어둡거나(<5 럭스) 밝은(>10,0000 럭스) 경우.
- 건물과 가깝거나 GNSS 신호가 약한 곳에서는 QuickShot을 사용하지 마십시오. 그렇지 않으면, 비행경로가 불안정해집니다.
- QuickShot을 사용할 때는 현지 개인정보 보호법과 규정을 준수하십시오.

QuickShot 사용

1. 카메라 뷰의 오른쪽에 있는 촬영 모드 아이콘을 누르고 QuickShot 을 선택합니다
2. 하위 모드를 선택한 후 더하기 아이콘을 누르거나 화면에서 피사체를 드래그하여 선택합니다. Start 아이콘을 눌러 촬영을 시작합니다. 기체는 선택한 옵션에 따라 사전 설정 비행을 수행하면서

 © 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

영상을 녹화하고 이후 동영상을 생성합니다. 녹화가 끝나면 기체가 원래 위치로 다시 비행합니다.

3. ⊗ 아이콘을 누르거나 조종기의 비행 일시 정지 버튼을 한 번 누릅니다. 기체가 즉시 QuickShot을 종료하고 호버링합니다.

크루즈 컨트롤

크루즈 컨트롤은 비행 속도와 짐벌 회전 속도를 고정하여 더 쉽게 제어할 수 있도록 도와주고 카메라 움직임을 부드럽게 합니다. 조종 스틱 입력과 다이얼 입력을 높이면 나선형 상승 및 짐벌 회전과 같은 더 많은 카메라 움직임을 이용할 수 있습니다.

⚠ • 크루즈 컨트롤의 장애물 회피는 현재 비행 모드를 따릅니다. 주의해서 비행하십시오.

크루즈 컨트롤 사용

1. 조종기의 맞춤 설정 버튼 중 하나를 크루즈 컨트롤로 설정합니다.
2. 조종 스틱을 밀었을 때 크루즈 컨트롤 버튼을 누르면 기체가 현재 속도로 자동으로 비행합니다.
3. 조종기의 비행 일시 정지 버튼을 한 번 누르거나 ⊗ 를 눌러 크루즈 컨트롤을 종료합니다.

앱을 통해 오디오 녹음

앱의 카메라 뷰에서 '•••> **카메라**'를 눌러 앱 녹음을 활성화하고 소음 감소 효과를 선택합니다. 오디오는 기체가 동영상을 녹화하는 동안 해당 오디오 녹음 기기로 녹음됩니다. 마이크 아이콘이 라이브 뷰에 표시됩니다.

지원되는 오디오 녹음 기기에는 스마트폰의 내장 마이크, DJI Mic 2, 블루투스 이어폰이 있습니다. 호환되는 블루투스 기기 목록은 DJI Neo 2 공식 웹사이트의 '다운로드' 페이지를 참조하십시오. 일부 블루투스 이어폰 사용 시 오디오 녹음 호환성 문제가 발생할 수 있습니다. 녹음 전 테스트하시기 바랍니다.

⚠ • 녹음 도중에 화면을 끄거나 다른 앱으로 전환하지 마십시오.

💡 • 오디오 녹음은 녹음 전에만 활성화하거나 비활성화 할 수 있습니다.

• DJI Fly의 '앨범' 페이지에서 동영상을 보거나 다운로드할 때, 오디오 녹음 기능으로 녹음된 오디오는 자동으로 동영상 파일에 병합됩니다.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

3.4 몰입감 넘치는 모션 컨트롤

- 이 섹션에서는 DJI Neo 2를 DJI Goggles N3(이하 고글) 및 DJI RC Motion 3(이하 모션 컨트롤러)와 함께 사용할 때의 비행 조작에 대해 소개합니다. 고글 및 모션 컨트롤러의 자세한 사용법은 해당 사용자 매뉴얼을 참조하십시오.

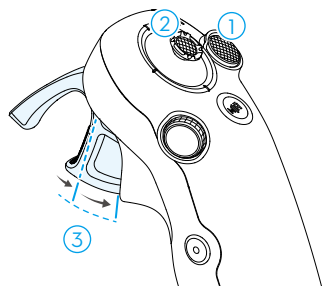
아래 단계에 따라 기체를 적절히 조작할 수 있습니다.

1. 기체 후방이 사용자를 향하게 하여 기체를 시야가 확보된 평평한 지역에 놓습니다.
2. 고글, 원격 제어 기기 및 기체의 전원을 켭니다.
3. 기체 화면이 켜질 때까지 기다린 후 고글을 착용하세요.
4. 모터를 시작합니다.
5. 고글의 비행 라이브 뷰를 점검하여 경고 메시지가 없고 GNSS 신호가 양호한지 확인합니다.
6. 잠금 버튼을 두 번 눌러 기체 모터를 시작한 다음, 길게 누르면 기체가 이륙합니다. 기체가 약 1.2m 위로 상승하고 호버링합니다.
7. 기체가 호버링하고 있는 상태에서 잠금 버튼을 길게 누르면 기체가 자동으로 착륙하고 모터가 멈춥니다.
8. 기체, 고글 및 원격 제어 기기의 전원을 끕니다.

기본 비행

- 처음 비행하기 전에 고글에서 튜토리얼 가이드를 시청하는 것이 좋습니다. '**설정 > 제어 > 모션 컨트롤러 비행 튜토리얼**'로 이동하십시오.

DJI RC Motion 3의 잠금 버튼, 조이스틱, 액셀러레이터를 사용해 기체를 조작합니다.

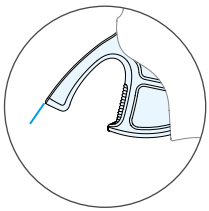
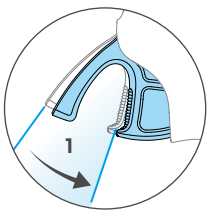
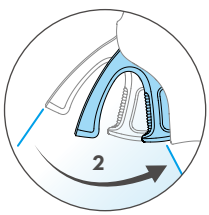


1. 잠금 버튼을 사용해 기체의 이륙, 착륙 및 정지를 제어합니다.
2. 조이스틱을 이용해 기체가 상승, 하강, 왼쪽 또는 오른쪽으로 수평 이동하도록 조작합니다*.

 © 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

3. 액셀러레이터를 누를 때 2가지 압력 레벨이 있습니다. 첫 번째와 두 번째 정지 위치의 중간까지 부드럽게 누르면 확연하게 일시 정지되는 것을 느낄 수 있습니다. 액셀러레이터를 여러 정지 위치로 눌러 기체의 여러 동작을 제어할 수 있습니다.

* 이지 ACRO가 활성화되지 않았거나 이지 ACRO 동작이 슬라이드로 선택된 경우.

	액셀러레이터를 누르지 않으면 기체가 호버링합니다.
	액셀러레이터를 첫 번째 정지 위치까지 부드럽게 누르면 모션 컨트롤러를 왼쪽 또는 오른쪽으로 수직으로 기울여서 기체 방향을 조정할 수 있습니다. 이때 기체는 전방으로 비행하지 않는다는 데 유의하십시오.
	액셀러레이터를 두 번째 정지 위치까지 누르면 기체가 고글의 원 방향으로 비행합니다.

이륙, 정지 및 착륙

이륙: 잠금 버튼을 두 번 눌러 기체 모터를 시작한 다음, 다시 버튼을 길게 누르면 기체가 이륙합니다. 기체는 약 1.2m 높이로 상승해 호버링합니다.

정지: 비행 중 잠금 버튼을 누르면 기체가 정지하고 제자리에서 호버링합니다. 다시 누르면 비행 제어를 다시 시작할 수 있습니다.

착륙: 기체가 호버링하고 있는 상태에서 잠금 버튼을 길게 누르면 기체가 자동으로 착륙하고 모터가 멈춥니다.

- 잠금 버튼을 두 번 눌러 기체 모터를 시동한 후 조이스틱을 천천히 위로 밀면 기체가 이륙합니다.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

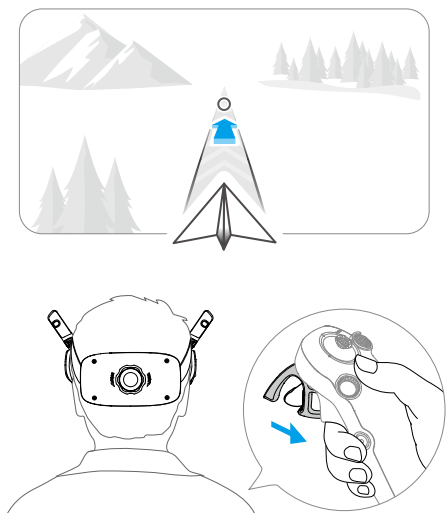
- 이지 ACRO가 비활성화되었을 때 기체가 착륙 위치로 비행하면 조이스틱을 부드럽게 아래로 당겨 기체를 착륙시킵니다. 착륙 후 모터가 정지할 때까지 조이스틱을 아래로 밀어 그대로 유지하십시오.

⚠
- 비행 중 비상 상황(충돌, 기체 제어 실패 등)이 발생하는 경우 잠금 버튼을 네 번 누르면 기체의 모터를 즉시 정지하는 '비행 중 모터 정지'가 트리거됩니다. **'비행 중 모터 정지' 기능을 사용하면 기체가 추락하게 됩니다. 주의하여 조작하십시오.**
- 모션 컨트롤러 사용 시 비행 안전을 확보하기 위해 고글을 조작하기 전에 잠금 버튼을 한 번 눌러 정지하고 호버링하십시오. 그렇게 하지 않으면 안전성에 위험이 있으며 기체가 컨트롤을 잃거나 부상을 입을 수 있습니다.

전방 및 후방 비행

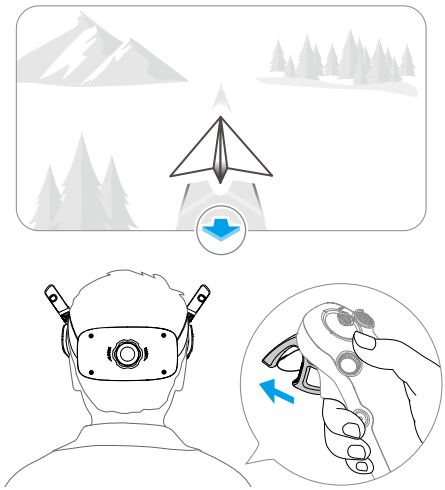
모션 컨트롤러의 액셀러레이터를 누르거나 밀면 전방 또는 후방으로 비행합니다. 더 세게 누르거나 밀면 가속도가 증가합니다. 놓으면 정지하고 호버링합니다.

액셀러레이터를 두 번째 정지 위치까지 누르면 기체가 고글의 원 방향으로 비행합니다.



액셀러레이터를 앞으로 밀면 기체가 역방향으로 비행합니다.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.



기체 방향 조정

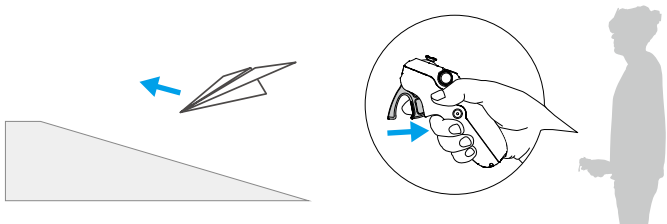
액셀러레이터를 첫 번째 정지 위치까지 부드럽게 누르면서 동시에 모션 컨트롤러 상부를 어느 방향으로든 기울이면 기체가 회전합니다. 모션 컨트롤러의 틸트 각이 클수록 기체가 더 빨리 회전합니다. 고글의 원이 좌우로 이동하며, 비행 라이브 뷰도 동일한 방향으로 변경됩니다.



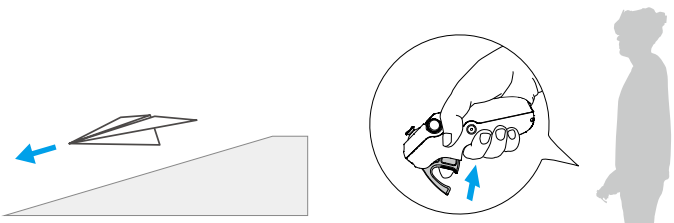
© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

기체 상승 및 하강 각도 조정

기체가 상향 각도로 비행해야 할 경우 모션 컨트롤러를 위로 기울이면서 동시에 액셀러레이터를 두 번째 정지 위치로 누릅니다.

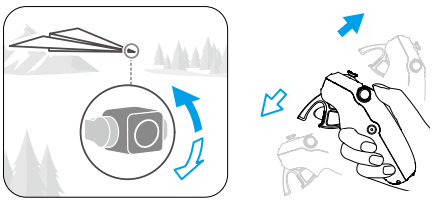


기체가 하향 각도로 비행해야 할 경우 모션 컨트롤러를 아래로 기울이면서 동시에 액셀러레이터를 두 번째 정지 위치로 누릅니다.



짐벌 및 카메라 제어

비행 중일 때나 액셀러레이터를 누르지 않고 기체가 호버링 중일 때는 모션 컨트롤러를 위아래로 기울여 짐벌의 틸트를 제어합니다. 짐벌의 틸트는 모션 컨트롤러의 틸트에 따라 변경되며 항상 모션 컨트롤러의 방향과 일치합니다. 고글의 원이 상하로 이동하며 비행 라이브 뷰도 동일한 방향으로 변경됩니다.



⚠ • 이륙 전이나 잠금 버튼을 사용해 기체 호버링을 실행할 때는 짐벌의 틸트를 제어할 수 없습니다.

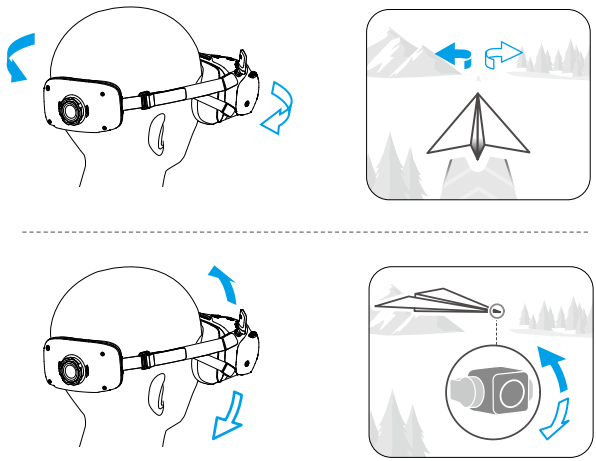
 © 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

- 이륙 전이나 RTH 및 착륙 중에는 모션 컨트롤러의 다이얼을 이용해 위아래로 스크롤하여 카메라 틸트를 제어합니다.

헤드 트래킹

헤드 트래킹 기능을 활성화한 후, 비행 중 헤드 움직임을 통해 기체의 수평 방향과 짐벌 틸트를 제어할 수 있습니다. 비행 라이브 뷰에서 바로 가기 메뉴를 열고 빠른 제어 메뉴에서 을 클릭하면 헤드 트래킹이 활성화됩니다.

헤드 트래킹 모드에서는 모션 컨트롤러가 짐벌 틸트를 제어할 수 없고 기체를 통한 제어만 가능합니다. 사용자는 액셀러레이터를 누르지 않고 모션 컨트롤러를 기울여서 여전히 기체의 비행 방향을 제어할 수 있습니다.



이지 아크로

모션 컨트롤러를 사용해 전면 플립, 백플립, 롤, 180° 드리프트를 포함한 이지 아크로 동작을 수행합니다.

⚠
- 이지 아크로가 활성화되면 장애물 회피가 비활성화됩니다. 이지 아크로가 비활성화되면 장애물 회피가 자동으로 재개됩니다. 이지 아크로 동작을 수행하기 전에 주변에 주의를 기울이고 장애물이 없는지 확인하십시오.
- 다음 상황에서는 이지 아크로를 사용할 수 없습니다.
  - 기체가 이륙, 호버링, 착륙 또는 홈으로 돌아오는 중일 경우
  - 기체가 스포츠 모드인 경우

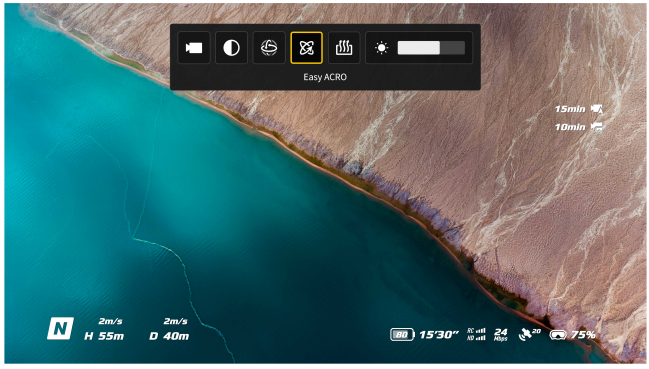
© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

- 기체 배터리 잔량이 35% 미만인 경우
- 기체 고도가 1.5m 미만인 경우
- e풍속이 4m/s를 초과하는 경우
- 포지셔닝 성능이 열악한 경우(GNSS 및 비전 시스템을 사용할 수 없음)
- 기체가 제한 구역 또는 고도 제한 구역의 버퍼 구역에 있거나 최대 비행 거리에 근접한 경우

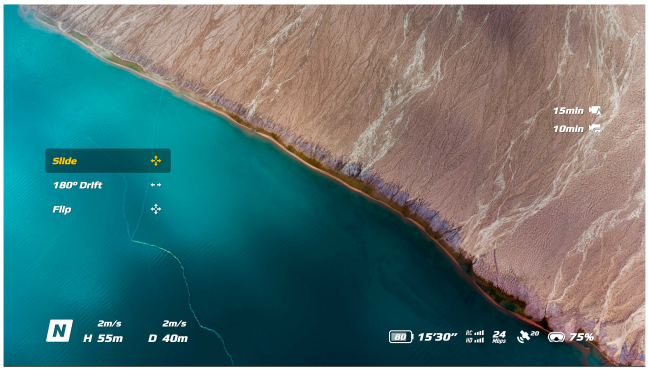
- 다음 상황에서는 이지 아크로 사용 시 주의를 기울이십시오.
  - 기체의 자세 각도가 증가하면(예: 턴 동작을 하거나 급가속 또는 급감속하거나 풍속이 2m/s를 초과하는 경우) 기체 고도도 증가해야 합니다. 그렇지 않으면 이지 아크로를 사용하지 못할 수 있습니다.
  - 기체의 자세 각도가 안정적이지 않으면(예: 턴 동작을 하거나 급가속 또는 급감속하거나 풍속이 2m/s를 초과하거나 이지 아크로를 연속적으로 트리거하는 경우), 이지 아크로 동작을 수행한 후 기체가 측면으로 드리프트하고 고도가 불안정해질 수 있습니다. 충돌 방지를 위해 주변 환경과 기체 고도에 주의를 기울이십시오.

- 다음 상황에서는 이지 아크로를 활성화할 수 없습니다.
  - 동영상을 녹화 중인 경우
  - 헤드 트래킹이 활성화된 경우
  - DJI FPV 조종기 3와 함께 사용하는 경우.

1. 바로 가기 메뉴를 열고 **이지 아크로**를 선택합니다. 기체가 이지 아크로 모드가 됩니다. 고글 라이브 뷰의 좌측에서 선택한 동작을 확인합니다.



© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

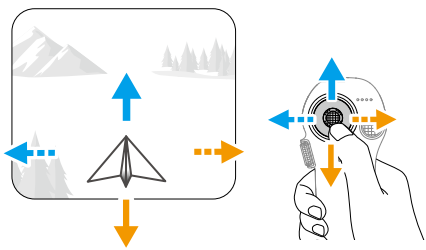


2. 모션 컨트롤러의 다이얼을 이용해 이지 아크로 동작 사이를 전환합니다.
3. 이지 아크로가 활성화된 경우 아래 그림과 같이 조이스틱을 움직여 여러 이지 아크로 동작을 수행합니다.

슬라이드

조이스틱을 위 또는 아래로 밀면 기체가 상승 또는 하강합니다.

조이스틱을 왼쪽 또는 오른쪽으로 밀면 기체가 왼쪽 또는 오른쪽으로 수평 이동합니다.

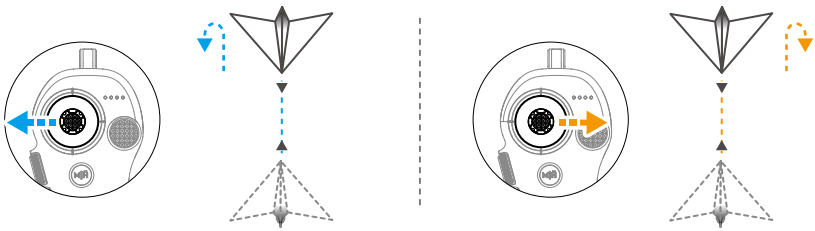


180° 드리프트

조이스틱을 왼쪽 또는 오른쪽으로 밀면 기체가 왼쪽 또는 오른쪽으로 180° 드리프트합니다.

이 동작 모드에서 조이스틱을 위 또는 아래로 밀면 기체가 반응하지 않습니다.

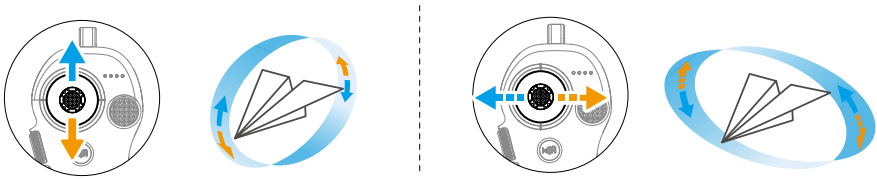
© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.



플립

조이스틱을 위 또는 아래로 밀면 기체가 전면 플립 또는 백플립을 수행합니다.

조이스틱을 왼쪽 또는 오른쪽으로 밀면 기체가 왼쪽 또는 오른쪽으로 1회 롤합니다.



3.5 동영상 녹화 권장 사항 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. 조종기 사용 시 일반 또는 Cine 모드로 비행하면서 사진을 찍거나 동영상을 녹화하는 것이 좋습니다.
3. 우천 또는 강풍이 부는 날과 같은 악천후에는 비행하지 마십시오.
4. 필요에 가장 맞는 카메라 설정을 선택합니다.
5. 비행 테스트를 수행하여 비행경로와 미리보기 장면을 설정합니다.
6. 부드럽고 안정적으로 비행하도록 DJI Neo 2를 부드럽게 제어하십시오.
7. 비행 후 DJI Neo 2의 양쪽 흡기구가 막히지 않도록 이물질을 제거하십시오.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

기체

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

4 기체

4.1 비행 모드

손바닥 제어 및 모바일 앱 제어 사용 시, DJI Neo 2는 비행 모드 전환을 지원하지 않습니다.

DJI RC-N3조종기 사용 시, 조종기의 비행 모드 스위치를 사용해 비행 모드를 일반, 스포츠, Cine 모드로 전환할 수 있습니다.

모션 컨트롤러 사용 시, 모션 컨트롤러의 모드 버튼을 통해 비행 모드를 일반 모드와 스포츠 모드로 전환할 수 있습니다

FPV 조종기 사용 시, 조종기의 비행 모드 스위치를 사용해 비행 모드를 일반, 스포츠, 수동 모드로 전환할 수 있습니다.

일반 모드 (N 모드): 기체가 정밀하게 호버링하고 안정적으로 비행하며 대부분의 비행 시나리오에 사용할 수 있습니다.

스포츠 모드: 스포츠 모드에서는 기체의 최대 수평 비행 속도가 증가합니다. 장애물 회피는 스포츠 모드에서 비활성화됩니다.

Cine 모드: Cine 모드는 일반 모드에 기반하고 있으나 비행 속도가 제한되어 녹화 중에 기체가 더욱 안정적입니다.

수동 모드: 최고의 기동성을 갖춘 클래식한 FPV 기체 제어 모드입니다. 수동 모드에서는 정밀한 호버링과 자동 정지 같은 모든 비행 지원 기능이 비활성화되며 숙련된 제어 기술이 필요합니다. 수동 모드에서는 장애물 회피가 비활성화됩니다.

포지셔닝이 제대로 작동하지 않으면 DJI Neo 2는 자세(ATTI) 모드로 자동 변경합니다. ATTI 모드에서DJI Neo 2 는 수평으로 드리프트하고 정밀 호버링 및 정지가 불가능합니다. 사고를 방지하기 위해 가능한 한 빨리 DJI Neo 2를 착륙시켜야 합니다. 조명이 충분하지 않거나 협소한 공간에서 비행하지 마십시오. DJI Neo 2가 ATTI 모드로 들어가 위험해질 수 있습니다.

- 비행 모드는 원격 제어 기기를 사용하는 수동 비행에만 유효합니다.
- 수동 모드는 DJI FPV 조종기 3를 사용할 때만 지원되며 스로틀 스틱도 조정할 수 있습니다. 자세한 내용은 DJI FPV 조종기 3 사용자 매뉴얼을 참조하십시오.

- 스포츠 모드에서는 기체의 최대 비행 속도와 제동 거리가 큰 폭으로 증가합니다. 무풍 환경에서 최소 15m의 제동 거리가 필요합니다.
- 무풍 환경에서 기체가 스포츠 모드 또는 일반 모드에서 상승 및 하강하는 동안 최소 5m의 제동 거리가 필요합니다.
- 스포츠 모드에서는 기체의 반응성이 크게 높아져 원격 제어 기기에서 조종 스틱을 조금만 움직여도 기체가 상당히 먼 거리를 이동합니다. 비행 중 적절한 이동 공간을 유지해야 합니다.
- 사용자는 스포츠 모드로 촬영된 동영상에서 약간의 흔들림을 경험할 수 있습니다.

 © 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

- DJI Neo 2 수동 모드는 드론 초보자도 사용할 수 있습니다. 스로틀 제어, 고도 유지, 수평 비행을 연습하기 좋지만, 지속적인 고속 비행 및 다이브/스플릿 S/파워 루프/요 스핀과 같은 고도의 조작 동작은 적절하지 않습니다. 이를 따르지 않으면 추진 시스템 제한으로 인해 기체 자세를 안정적으로 제어하지 못하게 될 수 있습니다.
- 수동 모드에서 일반 또는 스포츠 모드로 전환하거나 정지하거나 기체가 최고 비행 고도 제한에 도달했을 때, 해당 환경이 비행 요구 사항 또는 비전 시스템 작동 요구 사항에 맞지 않으면 기체는 ATTI 모드로 전환할 수 있으며 이 경우 안정적으로 호버링할 수 없습니다.
- 기체의 비행 고도가 5m 미만이거나 기체 주변 반경 5m 이내에 장애물이 있으면 수동 모드를 활성화할 때 주의해야 합니다. 아래와 같은 상황에서 수동 모드로 기체를 회전하면 자세가 불안정해질 수 있습니다. 안정적인 비행을 위해 주의해서 기체를 조작하십시오.
  - 고속으로 기체를 회전하는 경우.
  - 급격하게 다이빙 또는 롤링하는 경우.
  - 비행 속도가 8m/s를 초과하거나 풍속이 8m/s를 초과하는 경우.

4.2 기체 상태 표시등



기체 상태 표시등 설명

정상		
·····	파란색으로 느리게 깜박임	손바닥을 검색 중/손바닥 착륙 진행 중
× 2 ·····	파란색으로 두 번 깜박임	제스처 컨트롤 중 양손 확인됨
—	파란색 유지	제스처 컨트롤
·····	녹색 깜박임	수동 제어
·····	흰색으로 깜박임	포토 카운트다운
—	흰색 유지	동영상 녹화 중
경고 상태		
·····	빨간색으로 빠르게 깜박임	배터리 부족/ GNSS 및 비전 비활성화(자세 모드 활성화)
—	빨간색 유지	피사체 추적 실패 / 이륙이 비활성화됨(예: 배터리 부족) [1]
·····	노란색으로 천천히 깜박임	스마트 스냅이 예기치 않게 종료되면 자동으로 RTH가 시작됩니다.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

[1] 기체의 상태 표시등이 빨간색으로 계속 켜져 있는 동안 이륙할 수 없는 경우 DJI Fly에서 경고 메시지를 확인하십시오.

4.3 리턴 투 홈

이 섹션의 내용을 주의 깊게 읽고 리턴 투 홈(RTH) 모드에서 기체의 동작에 대해 숙지하십시오.

조종기 또는 모바일 앱으로 기체를 조작할 때 RTH 기능을 사용할 수 있습니다. RTH 기능을 사용하면 마지막으로 기록된 홈포인트로 기체가 자동으로 비행합니다. RTH가 실행될 수 있는 세 가지 방법으로 사용자가 직접 RTH를 실행하는 경우, 기체의 배터리가 부족한 경우, 원격 제어 신호 또는 동영상 전송 신호가 끊긴 경우(페일세이프 RTH가 트리거됨)가 있습니다. 기체가 홈포인트를 성공적으로 기록하고 포지셔닝 시스템이 정상적으로 작동하는 경우, RTH 기능이 트리거되면 기체는 자동으로 홈포인트로 다시 비행하여 착륙합니다.

홈포인트: 기체의 GNSS 신호가 강해야 이륙 시 홈포인트가 기록될 수 있습니다 26. 홈포인트가 기록된 후, DJI Fly에 음성 알림 메시지가 나타납니다. 홈포인트는 기본적으로 이륙 위치로 설정됩니다. 비행 중에는 홈포인트 업데이트가 조종 방식에 따라 달라집니다.

- 조종기를 사용해 기체를 조종할 때, 홈 포인트는 ••• > **안전성** DJI Fly 페이지에서 수동으로 업데이트할 수 있습니다. 비행 중에 홈 포인트를 업데이트해야 하는 경우(예: 사용자의 위치가 변경된 경우).
- 모바일 앱 제어를 사용할 때, 팔로우 또는 기타 피사체 추적 기능을 사용할 경우 홈 포인트는 피사체의 위치를 기준으로 동적으로 업데이트됩니다.

RTH 중 카메라 뷰에 AR RTH 루트가 표시되어 사용자가 복귀 경로를 확인하고 비행 안전을 보장할 수 있습니다 카메라 뷰에는 AR 홈포인트도 표시됩니다. 기체가 홈포인트 위의 영역에 도달하면 짐벌 카메라는 자동으로 아래쪽으로 전환됩니다. 기체가 지면에 가까워지면 카메라 뷰에 AR 기체 그림자가 나타나므로 사용자가 원하는 위치에 더 정확하게 착륙하도록 기체를 제어할 수 있습니다.

카메라 뷰에 기본적으로 AR 홈포인트, AR RTH 경로, AR 기체 그림자가 표시됩니다. '••• > **안전 > AR 설정**'에서 디스플레이를 변경할 수 있습니다.

⚠
- AR RTH 경로는 참조용으로만 사용되며 시나리오에 따라 실제 비행경로와 다를 수 있습니다. RTH 중에는 항상 화면의 라이브 뷰에 주의를 기울여야 합니다. 주의해서 비행하십시오.
- RTH 동안 기체는 자동으로 짐벌 틸트를 조정하여 카메라가 기본적으로 RTH 경로를 향하도록 합니다. 짐벌 다이얼을 사용해 카메라 방향을 조정하거나 조종기의 맞춤 설정 버튼을 눌러 카메라를 중앙으로 복귀시키면, 기체가 짐벌 틸트를 자동으로 조정하지 못하여 AR RTH 경로가 표시되지 않을 수 있습니다.

 © 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

팁

- 포지셔닝 시스템이 비정상적으로 작동하는 경우에는 기체가 홈포인트로 돌아오지 못할 수 있습니다. 페일세이프 RTH 중에 포지셔닝 시스템이 비정상적으로 작동하는 경우 기체가 ATTI 모드로 들어가 자동으로 착륙할 수 있습니다.
- 모바일 앱 컨트롤을 사용할 때 GNSS 신호가 없으면 기체는 착륙만 실행할 수 있으며 RTH를 수행할 수 없습니다.
- GNSS가 없는 경우, 수면 위, 유리 표면인 건물 또는 지상 고도가 10m보다 높은 상황에서는 비행하지 마십시오. 포지셔닝 시스템이 비정상적으로 작동하는 경우 기체는 ATTI 모드로 전환됩니다.
- 비행 전에 매번 적합한 RTH 고도를 설정하는 것은 매우 중요합니다. DJI Fly를 실행하고 RTH 고도를 설정합니다.
- 환경 조건이 감지 시스템에 적합하지 않으면 RTH 중에 기체가 장애물을 감지할 수 없습니다.
- GEO 구역은 RTH에 영향을 줄 수 있습니다. GEO 구역 근처에서는 비행하지 마십시오.
- 풍속이 너무 높으면 기체가 홈포인트로 돌아오지 못할 수 있습니다. 주의해서 비행하십시오.
- RTH 중에는 작고 가는 물체(예: 나뭇가지 또는 전선) 또는 투명한 물체(예: 물 또는 유리)에 특히 주의하십시오. 긴급 상황에서는 RTH를 종료하고 기체를 수동으로 제어하십시오.
- RTH 경로에 기체가 우회할 수 없는 전선이나 전송 타워가 있는 경우 고급 RTH를 '**프리셋**'으로 설정하고 RTH 고도가 모든 장애물보다 높게 설정되어 있는지 확인하십시오.
- RTH 중 DJI Fly에서 **고급 RTH** 설정을 변경할 경우, 기체는 정지하고 최신 설정에 따라 홈으로 돌아갑니다.
- RTH 중 최고 고도가 현재 고도 이하로 조정된 경우 기체는 먼저 최고 고도까지 하강한 다음 계속해서 홈으로 돌아갑니다.
- RTH 중에는 RTH 고도를 변경할 수 없습니다.
- 현재 고도와 RTH 고도 사이의 차이가 클 경우, 다른 고도에서의 풍속 차이로 인해 배터리 전력 사용량을 정확하게 계산할 수 없습니다. DJI Fly의 배터리 전력 알림 메시지 및 경고 메시지에 각별히 주의하십시오.
- 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. 가속하기 위해 피치 스틱을 계속 밀면 배터리 전력 소모 속도가 증가합니다. 비행 속도가 유효 감지 속도를 초과하면 기체가 장애물을 우회할 수 없게 됩니다. 피치 스틱을 완전히 아래로 밀면 기체가 정지하고 제자리에서 호버링하면서 RTH를 종료합니다. 피치 스틱을 놓은 후 기체를 제어할 수 있습니다.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

- 기체가 프리셋 RTH 중에 상승하는 동안 현재 기체 위치의 고도 제한 또는 홈포인트의 고도 제한에 도달할 경우, 기체는 상승을 멈추고 현재 고도에서 홈포인트로 돌아갑니다. RTH 중에는 비행 안전에 주의하십시오.
- 홈포인트가 고도 제한 구역 내에 있지만 기체는 고도 제한 구역 외부에 있을 경우, 기체는 고도 제한 구역에 도달하면 고도 제한 아래로 하강하며 이는 설정된 RTH 고도보다 낮을 수 있습니다. 주의해서 비행하십시오.
- 감지 시스템이 제대로 작동하는 경우에도 주변 환경이 RTH를 완료하기에 너무 복잡하면 기체가 RTH를 종료합니다.
- 자동 착륙 시 RTH를 실행할 수 없습니다.

고급 RTH

고급 RTH가 트리거되면 기체가 최상의 RTH 경로를 자동으로 계획하며, 이 경로는 DJI Fly에 표시되고 환경에 따라 조정됩니다. RTH 중에는 기체가 풍속, 풍향, 장애물과 같은 환경적 요인에 따라 비행 속도를 자동으로 조정합니다.

조종기와 기체 사이의 제어 신호가 양호한 경우 DJI Fly에서 ⊗ 아이콘을 누르거나 조종기의 RTH 버튼을 눌러 RTH를 종료합니다. RTH가 종료되면 다시 기체를 제어할 수 있습니다.

트리거 방법

사용자가 수동으로 RTH 트리거

- **손바닥 제어:** 기체가 피사체에서 5m 이내에 있으면 손바닥을 펴세요. 기체가 손바닥을 인식하면 자동으로 돌아와 손 위에 착륙합니다.
- 모바일 앱 제어: 비행 중에, DJI Fly의 카메라 뷰 왼쪽에 있는 을 탭하세요. 팝업 창에서 RTH 아이콘을 길게 눌러 RTH를 트리거하십시오.
- 조종기 사용: 비행 중 조종기의 RTH 버튼을 길게 누르거나 DJI Fly에서 카메라 뷰 왼쪽에 있는 아이콘을 누른 후 RTH 아이콘을 길게 눌러 RTH를 트리거할 수 있습니다.

  RTH 중에 조종기 신호가 끊기면, 기체는 프리셋 신호 상실 시 조치와 관계없이 RTH 절차를 계속 진행합니다.
- **모션 컨트롤러 사용:** RTH를 시작하려면 모션 컨트롤러의 모드 버튼을 길게 누릅니다. 그러면 기체는 가장 최근에 업데이트된 홈포인트로 비행합니다. RTH 중에 잠금 버튼을 한 번 누르면 RTH가 취소됩니다. RTH를 종료한 후에는 사용자가 직접 기체를 제어하게 됩니다.

기체 배터리 부족

비행 중 배터리 잔량이 낮고 홈포인트로 비행할 정도만 남은 경우 DJI Fly에 경고 메시지가 표시됩니다. 이를 눌러서 RTH를 확인하거나 카운트다운이 끝나기 전에 조치를 취하지 않으면 기체가 배터리 부족 RTH를 자동으로 시작합니다.

 © 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

배터리 부족 RTH 알림 메시지를 취소하고 기체를 계속 비행하면, 현재 배터리 잔량이 현재 고도에서 기체가 하강할 수 있는 정도만 남았을 때 기체가 자동으로 착륙합니다.

원격 제어 기기를 사용하여 착륙 과정에서 기체의 수평 이동을 제어할 수 있습니다. 가능한 한 빨리 안전한 장소로 비행해 기체를 착륙시키십시오.

⚠
- 인텔리전트 플라이트 배터리 잔량이 너무 적거나 홈으로 복귀하기에 충분하지 않은 경우, 최대한 빨리 기체를 착륙시켜야 합니다. 지연된 조치는 점진적인 추력 감소를 유발하며, 완전히 방전될 경우 통제 불가능한 하강으로 이어질 수 있습니다. 이로 인해 기체가 파손되거나, 타인의 재산에 손해를 입히거나, 인명 피해가 발생할 수 있습니다.
- 자동 착륙 중 절대로 스로틀 스틱을 위쪽으로 계속 밀지 말아야 합니다. 그렇지 않으면 기체는 추진력이 점차 감소하고 배터리 전력이 완전히 소진될 경우 추락할 수 있습니다.

조종기 신호 끊김

'신호 끊김 동작'이 'RTH'로 설정된 경우 조종기 신호가 6초 이상 끊어지면 기체는 자동으로 페일세이프 RTH를 시작합니다. 이 동작은 '호버링' 또는 '착륙'으로도 설정할 수 있습니다.

조명 및 환경 조건이 비전 시스템에 적합할 때 기체는 RTH 설정에 따라 고급 RTH를 사용하여 RTH를 시작합니다. 조종기 신호가 복원되더라도 기체는 RTH 상태를 유지합니다. DJI Fly는 RTH 경로를 적절히 업데이트합니다.

조명 및 환경 조건이 비전 시스템에 적합하지 않으면 기체는 정지 후 호버링하고 원래 경로 RTH로 들어갑니다.

- RTH 거리(기체와 홈포인트 간 수평 거리)가 50m 이상인 경우, 기체는 방향을 조정하고 원래 비행경로에서 50m 후방으로 비행한 다음 프리셋 RTH로 들어갑니다.
- RTH 거리가 5m 이상 50m 미만인 경우 기체는 방향을 조정하고 현재 고도에서 홈포인트까지 일직선으로 수평 비행합니다.
- RTH 거리가 5m 미만인 경우 기체는 즉시 착륙합니다.

RTH 절차

고급 RTH가 실행된 후에는 기체가 정지하고 제자리에서 호버링합니다.

- **환경이나 조명 조건이 비전 시스템에 적합한 경우:**

  기체는 홈포인트로 방향을 조정하고 RTH 설정에 따라 최적의 경로를 계획한 다음 홈포인트로 복귀합니다.
- **환경이나 조명 조건이 비전 시스템에 적합하지 않은 경우:**
  - RTH 거리가 50m를 초과하는 경우 기체는 **프리셋**에 따라 홈으로 복귀합니다.
  - RTH 거리가 5m 이상 50m 미만인 경우 기체는 현재 고도에서 일직선으로 홈포인트까지 비행합니다.
  - RTH 거리가 5m 미만인 경우 기체는 즉시 착륙합니다.*

* 모바일 앱 제어를 사용할 때, RTH 거리가 2m 미만이면 기체는 즉시 착륙합니다.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

RTH 설정

⚠ • 모바일 앱 제어를 사용할 때는 RTH 경로 설정이 지원되지 않으며, 기체는 항상 최적 경로를 따라 복귀합니다.

조명이 충분하고 환경이 비전 시스템에 적합한 경우, 기체는 최적의 RTH 경로를 자동으로 계획하고 장애물 및 전송 신호와 같은 환경 요인에 따라 고도를 조정합니다.

비전 시스템이 정상적으로 작동하지 않을 경우:

- 피사체가 이미 트래킹된 경우: 홈포인트가 피사체의 위치로 동적으로 업데이트되며, RTH 고도는 피사체 바로 위의 더 낮은 고도로 설정됩니다.
- 피사체가 추적되지 않은 경우: 기체가 미리 설정된 안전 고도로 상승한 후 홈으로 복귀하여 대부분의 일반적인 장애물을 회피합니다.

RTH 설정은 고급 RTH에 사용 가능합니다. DJI Fly또는 고글(사용 중인 경우)의 카메라 뷰로 이동한 뒤, ••• > **안전성** 을 탭하고 **리턴 투 홈(RTH)**으로 스크롤 합니다.

- **최적:**



  - 조명이 충분하고 환경이 비전 시스템에 적합한 경우, 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 비행시간을 증가시키는 가능한 최단 거리를 이동하는 것을 의미합니다.
  - 조명이 부족하거나 환경이 비전 시스템에 적합하지 않을 경우, 기체는 RTH 고도 설정에 따라 프리셋 RTH를 수행합니다.
- **프리셋:**



 © 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

<table>
<tr><th colspan="2">RTH 거리/고도</th><th>적절한 조명 및 환경 조건</th><th>부적절한 조명 및 환경 조건</th></tr>
<tr><td rowspan="3">RTH 거리가 50m 이상일 때</td><td>현재 고도가 RTH 고도보다 낮을 때</td><td>기체가 RTH 경로를 계획하고 장애물을 회피하면서 탁트인 공간으로 비행하며 RTH 고도로 상승하고 최적의 경로를 사용하여 홈으로 돌아옵니다.</td><td>기체가 RTH 고도까지 상승하고 RTH 고도에서 직선으로 홈포인트까지 비행합니다. [1]</td></tr>
<tr><td>현재 고도 ≥ RTH 고도</td><td rowspan="2">기체가 현재 고도에서 최상의 경로를 사용하여 홈으로 돌아옵니다.</td><td>기체가 현재 고도에서 직선으로 홈포인트까지 비행합니다.[1]</td></tr>
<tr><td colspan="2">RTH 거리가 5~50m 이내</td><td>기체가 현재 고도에서 직선으로 홈포인트까지 비행합니다.[2]</td></tr>
</table>

[1] 전방 LiDAR가 전방의 장애물을 감지하는 경우 기체가 장애물을 피하기 위해 상승합니다. 전방 경로에 장애물이 없어지면 상승을 멈추고 RTH를 계속 수행합니다. 장애물 높이가 고도 제한을 초과하는 경우 기체가 정지하고 호버링하며 사용자가 직접 제어해야 합니다.

[2] 기체가 정지하고 호버링하며 사용자가 직접 제어해야 합니다.

기체가 홈포인트로 접근하고 있을 때 현재 고도가 RTH 고도보다 높을 경우, 기체는 주변 환경, 조명, 설정된 RTH 고도, 현재 고도에 따라 전방으로 비행하면서 하강할지 여부를 지능적으로 결정합니다. 기체가 홈포인트 위의 영역에 도달했을 때 기체의 현재 고도는 설정된 RTH 고도보다 낮지 않습니다.

환경, RTH 트리거 방법, RTH 설정에 따른 RTH 계획은 다음과 같습니다.

<table>
<tr><th>RTH 트리거 방법</th><th>적절한 조명 및 환경 조건
(기체가 장애물과 GEO 구역을 우회할 수 있습니다)</th><th>부적절한 조명 및 환경 조건</th></tr>
<tr><td>사용자가 수동으로 RTH 트리거</td><td rowspan="3">기체가 RTH 설정에 따라 RTH를 실행합니다.
• 최적
• 프리셋</td><td>프리셋 (기체가 장애물과 GEO 구역을 우회하기 위해 상승할 수 있습니다)</td></tr>
<tr><td>기체 배터리 부족</td></tr>
<tr><td>조종기 신호 끊김</td><td>원래 경로로 RTH,
신호가 복원되면 프리셋 RTH가 실행됩니다(기체는 GEO 구역을 우회할 수 있으며 장애물이 있는 경우 정지 및 호버링합니다).</td></tr>
</table>

착륙 보호

RTH 중에 기체가 착륙을 시작하면 착륙 보호 기능이 활성화됩니다.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

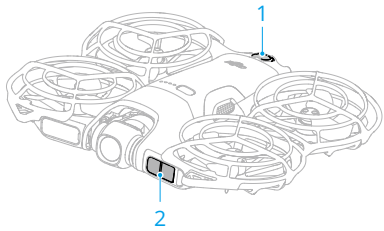
기체의 구체적인 성능은 다음과 같습니다.

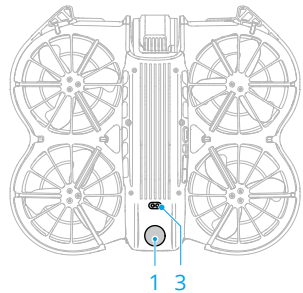
- 지면이 착륙하기에 적합하다고 판단되면 DJI Neo 2는 바로 착륙합니다.
- 지면이 착륙하기에 적합하지 않다고 판단되면 DJI Neo 2는 호버링하며 파일럿의 승인을 기다립니다. 손바닥 착륙을 수행하거나 DJI Neo 2를 수동으로 착륙시킬 수 있습니다.
- DJI Neo 2가 지면 환경이 착륙에 적합한지 판단하지 못하면, DJI Neo 2가 지상 0.3m까지 하강했을 때 또는 고글에 착륙 알림 메시지가 표시됩니다. 착륙 알림 메시지를 확인하면 DJI Neo 2가 착륙합니다. 손바닥 착륙을 수행하거나 DJI Neo 2를 수동으로 착륙시킬 수도 있습니다.

- 착륙 보호는 착륙 환경을 파악하는 데 보조적인 역할만 합니다. 안전을 위해 착륙 시 주변 환경에 주의하십시오.
- 다음과 같은 상황에서는 착륙 보호를 사용할 수 없고 DJI Neo 2가 부적절한 지면에 바로 착륙할 수 있습니다.
  - 모노크롬 표면 또는 조도가 낮거나 반사되는 표면, 선명한 질감이 없는 대규모 표면, 또는 동적 질감이 있는 표면(예: 매끄러운 세라믹 타일, 조명이 불충분한 차고 지면, 바람에 흔들리는 풀밭) 위를 비행하는 경우.
  - 선명한 질감이 없는 장애물(예: 큰 바위) 또는 반사되는 표면이나 모노크롬 표면(예: 돌출된 타일) 위를 비행하는 경우.
  - 작거나 미세한 장애물(예: 전선, 나뭇가지) 위를 비행하는 경우.
  - 평평한 지면과 유사한 표면(예: 다듬질한 평평한 관목, 평평한 나무 위, 반구형 지면) 위를 비행하는 경우.
- 다음과 같은 상황에서는 착륙 보호가 실수로 트리거될 수 있으며 DJI Neo 2는 착륙할 수 없습니다. 손바닥 착륙을 수행하거나 DJI Neo 2를 수동으로 착륙시킬 수 있습니다.
  - 비전 시스템이 물로 착각할 수 있는 표면(예: 젖은 지면, 물 웅덩이가 있는 영역) 위를 비행하는 경우.
  - 평평하지만 선명한 질감이 근처에 있는 지면(예: 경사 표면, 계단) 위를 비행하는 경우.

 © 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

4.4 감지 시스템





1. 전방위 단안 비전 시스템
2. 전방 LiDAR*
3. 하향 적외선 감지 시스템

* 전방 LiDAR는 1등급 레이저 제품에 대한 육안 안전 요구 사항을 충족합니다.

전방 LiDAR는 전방의 장애물을 감지할 수 있습니다. 전방위 단안 비전 시스템은 조명이 충분하고 장애물이 분명하게 표시되거나 재질이 확실한 경우에 가장 효과적으로 작동합니다. 전방위 단안 비전 시스템은 기체가 일반 모드 또는 Cine 모드에 있고 DJI Fly에서 장애물 회피 동작이 **우회** 또는 **정지**로 설정된 경우 자동으로 활성화됩니다. 포지셔닝 기능은 GNSS 신호를 사용할 수 없거나 약한 경우에 적용할 수 있습니다.

- 비전 포지셔닝 및 장애물 회피가 비활성화되어 있으면, 기체는 GNSS만을 사용하여 호버링하고 전방위 장애물 회피를 사용할 수 없으며 기체가 지면 가까이 하강할 때 자동으로 감속하지 않습니다. 비전 포지셔닝 및 장애물 회피가 비활성화된 경우에는 특별한 주의가 필요합니다.
- 비전 포지셔닝 및 장애물 회피 비활성화는 수동으로 비행할 때만 적용되며 RTH, 자동 착륙 또는 인텔리전트 플라이트 모드를 사용할 때는 적용되지 않습니다.
- 구름과 안개가 끼어 있거나 착륙 중 장애물이 감지되면 비전 포지셔닝 및 장애물 회피를 일시적으로 비활성화할 수 있습니다. 일반 비행 시나리오에서는 비전 포지셔닝 및 장애물 회피를 계속 활성화해 두십시오. 기체를 다시 시작하면 비전 포지셔닝 및 장애물 회피가 기본적으로 활성화됩니다.

팁

- 비행 환경에 주의하십시오. 감지 시스템은 특정 시나리오에서만 작동하며 사람의 제어 및 판단을 대체할 수 없습니다. 비행하는 동안에는 주변 환경과 DJI Fly에서 안내하는 경고에 주의를 기울이고 항상 기체의 제어를 유지하고 책임을 다하십시오.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

- GNSS가 없는 경우, 하향 비전 시스템이 기체 포지셔닝을 지원하며 기체가 0.5~10m 고도에 있을 때 가장 효과적으로 작동합니다. 기체의 고도가 30m를 넘으면 비전 포지셔닝 성능에 영향을 줄 수 있기 때문에 각별한 주의가 필요합니다.
- 하향 비전 시스템은 기체가 물 근처에서 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 따라 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 상황에서는 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 근처로 비행하는 경우
  - 움직이는 표면 또는 물체 근처에서 비행하는 경우.
  - 조명이 자주 그리고 심하게 변하는 영역에서 비행하는 경우.
  - 극도로 어둡거나(<1럭스) 밝은(>100,000럭스) 표면 근처에서 비행하는 경우.
  - 적외선을 강하게 반사하거나 흡수하는 표면(예: 거울, 유리, 도로 표지판, 아스팔트 포장도로) 근처에서 비행하는 경우.
  - 명확한 패턴이나 질감이 없는 표면 근처에서 비행할 때
  - 동일한 반복 패턴 또는 질감이 있는 표면(예: 동일한 디자인의 타일) 근처에서 비행하는 경우.
  - 표면적이 작은 장애물(예: 울타리, 나뭇가지, 전선) 근처에서 비행하는 경우.
  - 기둥과 유사한 작은 물체(예: 전주, 가로등 기둥) 근처에서 비행하는 경우.
  - 이동하는 피사체(예: 보행자나 차량) 근처에서 비행합니다.
- 센서는 항상 깨끗하게 유지하십시오. 센서에 흠을 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, 안개 또는 가시 거리가 100m 이내인 경우에는 비행하지 마십시오.
- 감지 시스템을 가리지 마십시오.
- 장애물을 향해 빠르게 이륙하지 마십시오. 이는 감지 시스템이 제때 반응하지 못해 충돌로 이어질 수 있습니다.
- 이륙 전에는 항상 다음 사항을 확인하십시오.

 © 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

- 감지 시스템의 유리 위에 스티커나 기타 장애물이 없는지 확인하십시오.
- 감지 시스템의 유리 위에 오물, 먼지 또는 물이 묻은 경우 부드러운 천으로 닦아내십시오. 알코올이 함유된 세척제는 사용하지 마십시오.
- 감지 시스템의 렌즈가 손상된 경우 DJI 고객지원으로 문의하십시오.

- 전방 LiDAR는 반사율이 10% 미만인 장애물이나 유리와 같은 반사 물체를 감지할 수 없습니다.

4.5 고급 파일럿 보조 시스템 (APAS)

고급 파일럿 보조 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.

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

APAS를 활성화하려면 DJI Fly를 열고 '•••> **안전 > 수동 장애물 회피**'로 이동해 '**우회**'를 선택합니다. '**우회 옵션**'을 '**일반**' 또는 '**고급**'으로 설정합니다. **고급** 우회 비행 모드에서는 기체가 장애물을 우회하면서 더 나은 영상을 얻기 위해 더 빠르고 매끄럽게 장애물에 더 가깝게 비행할 수 있습니다. 그러나, 장애물과 충돌할 위험이 증가합니다. 주의해서 비행하십시오.

'**고급**' 모드는 다음과 같은 상황에서 정상적으로 작동하지 않습니다.

- 장애물 근처를 비행하면서 기체 방향이 빠르게 변경되는 경우.
- 캐노피나 덤불과 같은 좁은 장애물 사이를 통과해 고속으로 비행하는 경우.
- 너무 작아 감지되지 않는 장애물 근처에서 비행하는 경우.

팁

⚠
- 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.
- 하향 비전 시스템을 사용할 수 있거나 GNSS 신호가 강할 경우 APAS를 사용하십시오. APAS 시스템은 기체가 물 위로 비행하는 경우 제대로 작동하지 않을 수 있습니다.
- 극도로 어둡거나(<5럭스) 밝은(>100,000럭스) 환경에서 비행할 때에는 더 많은 주의를 기울여야 합니다.
- DJI Fly에 주의를 기울여 기체가 APAS가 정상적으로 작동하는지 확인하십시오.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

- APAS는 기체가 비행 제한 또는 GEO 구역 근처를 비행하는 경우 제대로 작동하지 않을 수 있습니다.
- 조명이 충분하지 않아 비전 시스템의 일부를 사용할 수 없게 되면 기체는 장애물 우회에서 정지 및 호버링으로 전환합니다. 조종 스틱을 중앙에 둔 다음 기체를 계속 제어해야 합니다.

착륙 보호

장애물 회피 동작이 **우회** 또는 **정지**로 설정된 경우 스로틀 스틱을 아래로 밀어 기체를 착륙시키면 착륙 보호 기능이 활성화됩니다. 기체가 착륙을 시작하면 착륙 보호 기능이 활성화됩니다.

- 지면이 착륙하기에 적합하다고 판단되면 기체는 바로 착륙합니다.
- 지면이 착륙하기에 적합하지 않다고 판단되는 경우, 기체는 지상 특정 고도로 하강해 호버링합니다. 스로틀 스틱을 5초 이상 아래로 밀면 기체는 장애물 회피 없이 착륙합니다.

4.6 프로펠러 및 프로펠러 가드

DJI Neo 2에는 탈부착이 가능한 프로펠러 가드가 포함되어 있어 충돌로 인한 프로펠러 손상을 줄여줍니다. 프로펠러를 분리하거나 설치하기 전에 먼저 DJI Neo 2 상단의 프로펠러 가드를 제거해야 합니다.

분리 및 설치

링크를 클릭하거나 QR 코드를 스캔해 튜토리얼 영상을 시청하십시오.

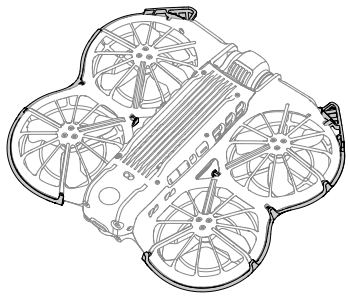
https://www.dji.com/neo-2/video

프로펠러 가드

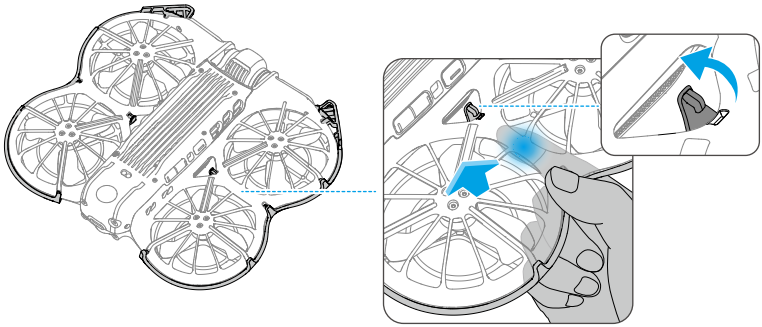
DJI Neo 2의 전원이 꺼졌는지 확인하십시오. 아래 절차에 따라 프로펠러 가드를 분리하십시오.

1. 기체를 뒤집어 놓으십시오.

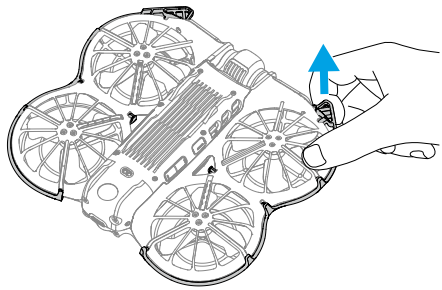
 © 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.



2. 가드 중앙을 눌러 버클을 해제한 후 열어주세요.

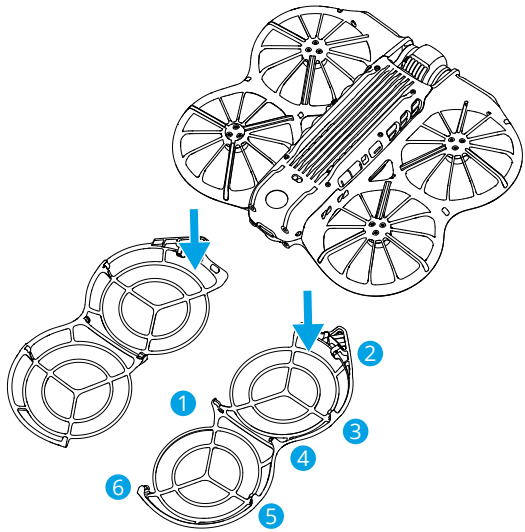


3. 가드의 전면 돌출부를 들어 올려 버클을 해제하십시오.



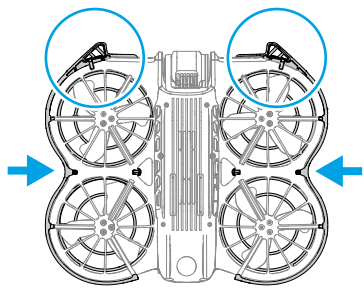
4. 가장자리를 따라 작동하여 나머지 버클을 해제하십시오.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.



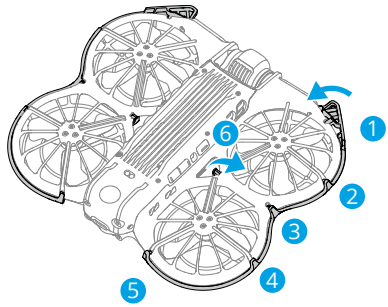
아래 절차에 따라 프로펠러 가드를 설치하십시오.

1. 프로펠러 가드를 확인하고 전면 돌출부가 기체의 전면과 정렬되어 있는지 확인하세요.



2. 나머지 모든 버클을 기체 본체에 단단히 고정하여 견고하게 설치되도록 하십시오.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

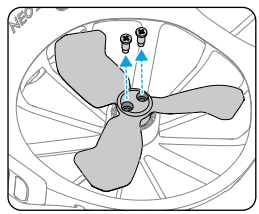


프로펠러 가드가 올바르게 설치되고 버클이 단단히 잠겼는지 확인하십시오. 그렇지 않으면, 전방 LiDAR가 막힘으로 인해 장애물 회피 성능이 비정상적으로 작동할 수 있습니다.

프로펠러

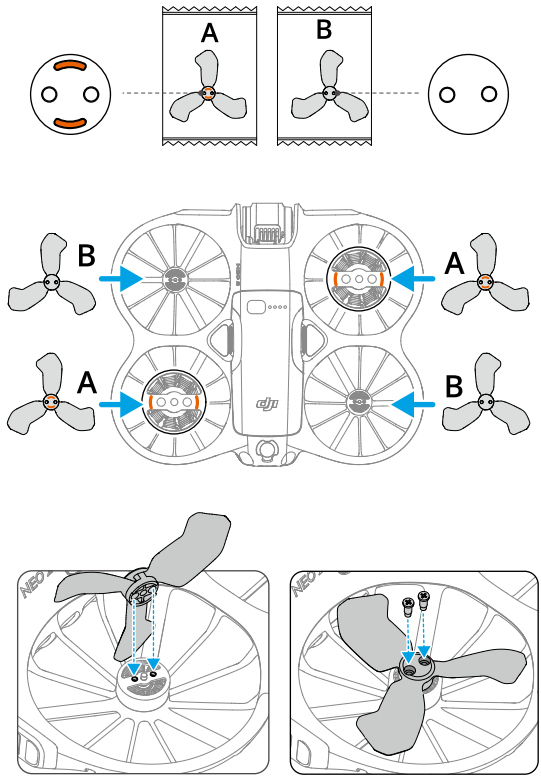
DJI Neo 2구성품에 포함된 스크루드라이버를 사용해 프로펠러를 설치하고 분리합니다. 프로펠러를 분리하거나 설치하기 전에 먼저 프로펠러 가드를 제거해야 합니다.

1. 스크루드라이버를 사용해 모터에서 프로펠러를 분리합니다.



2. 표시된 프로펠러는 표시된 모터에 설치하고 표시가 없는 프로펠러는 표시가 없는 모터에 설치합니다. 프로펠러 포장에 제공된 나사를 사용하여 프로펠러를 고정합니다. 나사를 확실히 조이십시오.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.



3. 프로펠러 설치 후 프로펠러 가드를 다시 설치합니다.

팁

- 프로펠러 가드가 손상될 수 있으므로 억지로 설치하거나 분리하지 마십시오.
- 기체 하단에 위치한 프로펠러 가드 지지대를 누르지 마십시오. 손상이 발생할 수 있습니다.
- 프로펠러를 장착할 때는 기체 패키지의 스크루드라이버만 사용해야 합니다. 다른 스크루드라이버는 나사에 손상을 줄 수 있습니다.
- 나사를 조일 때 수직으로 유지해야 합니다. 나사는 장착 표면에 대해 기울어진 각도가 아니어야 합니다. 설치 완료 후 나사가 같은 높이인지 확인하고 프로펠러를 돌려 비정상적인 저항이 없는지 확인합니다.
- 프로펠러의 나사를 비행 시간 30시간(약 60회 비행)마다 조여줍니다.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

- 스크루드라이버는 프로펠러를 장착하는 데만 사용합니다. 기체를 분해하는 데는 스크루드라이버를 사용하지 마십시오.
- 프로펠러가 파손된 경우 해당 모터에서 프로펠러와 나사를 제거하여 폐기하십시오.
- 프로펠러 블레이드는 날카롭습니다. 다치거나 프로펠러가 변형되지 않도록 주의하여 다루십시오.
- 비행을 시작하기 전에 항상 프로펠러가 단단히 설치되었는지 확인합니다.
- 정품 DJI 프로펠러만 사용하십시오. 프로펠러 유형을 혼용하지 마십시오.
- 프로펠러는 소모성 구성품입니다. 필요할 경우 추가 프로펠러를 구매하십시오.
- 항시 비행 전에 모든 프로펠러의 상태가 양호한지 확인하십시오. 오래되고 금이 가거나 파손된 프로펠러는 사용하지 마십시오. 이물질이 묻어 있는 경우 부드럽고 마른 천으로 프로펠러를 닦으십시오.
- 부상 방지를 위해 회전하는 프로펠러나 모터에 접근하지 마십시오.
- 운반하거나 보관하는 동안 프로펠러가 손상되지 않도록 기체를 올바르게 놓으십시오. 프로펠러를 꽉 쥐거나 구부리지 마십시오. 프로펠러가 손상되면 비행 성능에 영향을 줍니다.
- 모터가 단단히 장착되어 있고 부드럽게 회전하는지 확인하십시오. 비행 중 모터가 과부하되거나 멈추면 즉시 착륙하십시오.
- 모터 구조를 변경하려고 시도하지 마십시오.
- 비행 후에는 모터가 뜨거울 수 있으므로 모터를 만지지 말고 손이나 신체 부위가 모터에 닿지 않도록 하십시오.
- 모터 또는 기체 본체의 통풍구를 막지 마십시오.
- 전원이 켜질 때 ESC 소리가 정상인지 확인하십시오.

4.7 인텔리전트 플라이트 배터리

유의 사항

⚠ • 배터리를 사용하기 전에 이 매뉴얼, <안전 가이드>, 배터리 스티커에 있는 지침을 읽고 엄격히 준수하십시오. 조작 및 사용에 대한 모든 책임은 사용자에게 있습니다.

1. 비행 직후에는 배터리 온도가 너무 높을 수 있으므로 인텔리전트 플라이트 배터리를 충전하지 마십시오. 다시 충전하기 전에 배터리가 충전 가능 온도로 냉각될 때까지 기다리십시오.
2. 손상 방지를 위해 배터리는 5~40°C 사이의 온도에서만 충전됩니다. 이상적인 충전 온도 범위는 22~28°C입니다. 이상적인 온도 범위에서 충전하면 배터리 사용 시간이 연장될 수 있습니다. 충전 과정에서 배터리 셀의 온도가 55°C를 초과할 경우 충전이 자동으로 중지됩니다.
3. 저온 유의 사항:

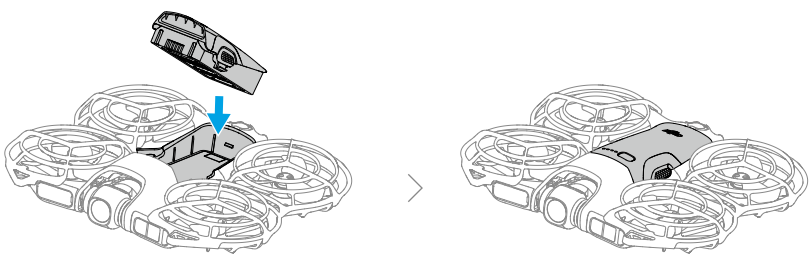
© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

- -10°C 미만으로 온도가 극도로 낮은 환경에서는 배터리를 사용할 수 없습니다.
- -10°C~5°C의 저온에서 비행하면 배터리 용량이 현저히 줄어듭니다. 이륙 전 배터리가 완전히 충전되어 있는지 확인하십시오. 이륙 후 배터리의 온도를 높이기 위해 기체를 제자리에서 호버링하십시오.
- 저온 환경에서 비행할 때는 이륙 전 배터리를 10°C 이상으로 예열할 것을 권장합니다. 이상적인 배터리 예열 온도는 20°C 이상입니다.
- 저온 환경에서 배터리 용량이 줄어들면 기체의 풍속 저항 성능이 저하됩니다. 비행 시 주의가 필요합니다.
- 저온의 높은 고도에서 비행하는 경우 특히 주의하십시오.

4. 완전히 충전한 배터리를 장기간 사용하지 않으면 자동으로 방전됩니다. 방전 중에 배터리에서 약간의 열이 발생하는 것은 정상입니다.
5. 배터리의 성능을 유지하려면 적어도 3개월에 한 번은 배터리를 완전히 충전하십시오. 배터리를 장기간 사용하지 않으면 배터리 성능에 영향을 미치거나 배터리가 영구적으로 손상될 수 있습니다. 배터리를 3개월 이상 충전하거나 방전시키지 않으면 배터리의 워런티가 더 이상 적용되지 않습니다.
6. 안전을 위해 운송 중에는 배터리를 낮은 전력 수준으로 유지하십시오. 운송하기 전에는 배터리를 30% 이하로 방전하는 것이 좋습니다.

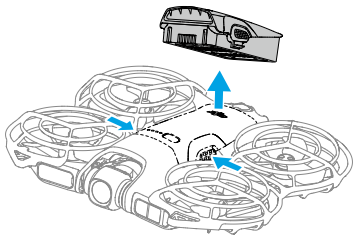
배터리 장착/탈착

설치



 © 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

분리

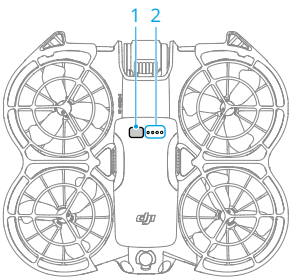


⚠
- 기체의 전원이 켜져 있을 때 배터리를 삽입하거나 분리하지 마십시오.
- 배터리가 딸깍 소리가 나며 제대로 장착되었는지 확인하십시오. 배터리가 단단히 장착되지 않은 경우 기체를 실행하지 마십시오. 배터리와 기체 사이의 접촉 불량이 발생하여 위험할 수 있습니다.

배터리 사용

배터리 잔량 확인

전원 버튼을 한 번 누르면 현재 배터리 잔량을 확인할 수 있습니다.



1. 전원 버튼
2. 배터리 잔량 LED

배터리 잔량 LED는 충전이나 방전되는 동안 배터리 전력량을 표시합니다. LED의 상태는 아래 정의되어 있습니다.

LED 켜짐

LED 깜박임

LED 꺼짐

깜박임 패턴	배터리 잔량
● ● ● ●	88~100%

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

깜박임 패턴	배터리 잔량
● ● ● ☼	76~87%
● ● ● ◎	63~75%
● ● ☼ ◎	51~62%
● ● ◎ ◎	38~50%
● ☼ ◎ ◎	26~37%
● ◎ ◎ ◎	13~25%
☼ ◎ ◎ ◎	0~12%

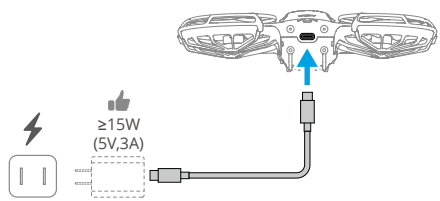
전원 켜기/끄기

전원 버튼을 한 번 누른 다음에 다시 길게 눌러 기체의 전원을 켜거나 끕니다. 배터리 잔량 LED는 기체가 켜져 있을 때 배터리 잔량을 표시합니다. 기체의 전원이 꺼지면 배터리 잔량 LED가 꺼집니다.

배터리 충전

배터리는 사용하기 전에 항상 완전히 충전하십시오. DJI에서 제공하는 충전 기기 또는 USB PD 고속 충전 프로토콜을 지원하는 기타 충전기를 사용하는 것이 좋습니다.

충전기 사용



⚠ • 기체의 전원이 켜져 있으면 배터리를 충전할 수 없습니다.

아래 표는 충전 중 배터리 잔량을 보여줍니다.

깜박임 패턴	배터리 잔량
☼ ☼ ◎ ◎	0~50%
☼ ☼ ☼ ◎	51~75%
☼ ☼ ☼ ☼	76~99%

 © 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

깜박임 패턴	배터리 잔량
◎ ◎ ◎ ◎	100%

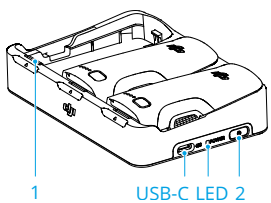
- 배터리 잔량 LED의 깜박임 빈도는 사용된 USB 충전기에 따라 달라집니다. 충전 속도가 빠르면 배터리 잔량 LED가 빠르게 깜박입니다.
- 4개의 LED가 동시에 깜박이면 배터리가 손상되었음을 나타냅니다.

충전 허브 사용

아래 링크를 클릭하거나 QR 코드를 스캔하여 튜토리얼 동영상을 시청하는 것이 좋습니다.

https://www.dji.com/neo-2/video

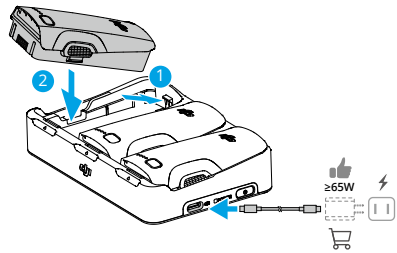
- 주변 온도는 충전 속도에 영향을 미칩니다. 25℃의 환기가 잘 되는 환경에서 더 빨리 충전됩니다.
- 충전 허브는 인텔리전트 플라이트 배터리의 특정 모델과만 호환됩니다. 다른 배터리 모델과 함께 충전 허브를 사용하지 마십시오.
- 충전 허브를 사용할 때는 평평하고 안정된 바닥에 놓으십시오. 화재가 발생하지 않도록 기기가 올바르게 절연되어 있는지 확인하십시오.
- 배터리 포트의 금속 단자를 만지지 마십시오.
- 눈에 띄는 이물질이 있으면 깨끗하고 마른 천으로 금속 단자를 닦으십시오.



1. 배터리 포트
2. 기능 버튼

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

충전 방법

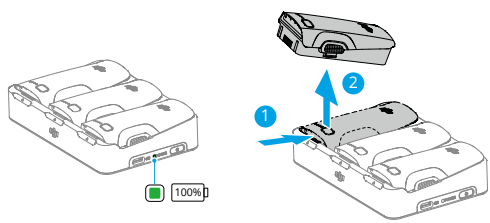


딸깍 소리가 날 때까지 배터리를 충전 허브의 배터리 포트에 삽입합니다. USB 충전기를 사용하여 충전 허브를 전원 콘센트에 연결합니다.

충전 방법은 충전기의 전력에 따라 다릅니다. 자세한 내용은 아래 표를 참조하십시오.

배터리는 충전 후 충전 허브에 보관할 수 있습니다.

충전기 출력 ≤30W	배터리 잔량이 높은 것부터 낮은 것까지의 순서로 충전합니다.
30 W < 충전기 전력≤45 W	배터리 2개를 동시에 충전합니다. 먼저 배터리 잔량이 낮은 배터리를 잔량이 높은 배터리와 동일한 수준으로 충전한 다음, 두 배터리를 동시에 충전합니다.
충전기 전력 ≥ 45 W	배터리 3개를 동시에 충전합니다. 먼저 배터리 잔량이 낮은 배터리 2개를 잔량이 높은 배터리와 동일한 수준으로 충전한 다음, 배터리를 동시에 충전합니다.



보이는 것처럼 충전 허브에서 해당 배터리를 제거합니다.

충전 허브를 보조 배터리로 사용하기

1. 하나 이상의 배터리를 충전 허브에 삽입합니다. USB-C 포트를 통해 휴대폰 또는 조종기 등 외장 기기를 연결합니다.
2. 기능 버튼을 누르면 충전 허브의 상태 LED가 녹색으로 유지됩니다. 배터리 잔량이 가장 낮은 배터리부터 먼저 방전되고 나머지 배터리가 차례대로 방전됩니다. 외장 기기 충전을 중지하려면 충전 허브에서 외장 기기의 연결을 해제합니다.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

⚠
- 배터리 잔량이 5% 미만이면, 배터리로 외장 기기를 충전할 수 없습니다.
- 인텔리전트 플라이트 배터리 충전으로 전환하려면 USB-C 케이블을 다시 연결하십시오.

상태 LED 설명

깜박임 패턴	설명
노란색 유지	충전 허브 유휴 상태
녹색 깜박임	배터리 충전 중
녹색 유지	배터리 모두 완전히 충전 완료 또는 외장 기기에 전력 공급
노란색 깜박임	배터리 온도가 너무 낮거나 너무 높음(추가적인 작업 불필요)
빨간색 유지	전력 공급 장치 오류 또는 배터리 오류(배터리를 분리하고 다시 삽입하거나, 충전기를 뽑았다가 연결)

배터리 보호 장치

배터리 잔량 LED는 비정상적인 충전 상태로 인해 트리거되는 배터리 보호 알림을 표시할 수 있습니다.

LED	깜박임 패턴	상태
◎ ◉ ◎ ◎	LED2가 초당 두 번 깜박임	과전류 감지됨
◎ ◉ ◎ ◎	LED2가 초당 세 번 깜박임	단락 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 온도가 너무 높음

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

4.8 짐벌 및 카메라

짐벌 유의 사항

⚠
- 이륙하기 전에 짐벌 위에 스티커나 이물질이 없는지 확인하십시오. 기체에 전원이 켜진 후에 짐벌을 건드리거나 두드리지 마십시오. 짐벌을 보호하려면 개방되고 평평한 지면에서 이륙하십시오.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

- 기체를 켜기 전에 짐벌 보호대를 분리하십시오. 기체를 사용하지 않을 때는 짐벌 보호대를 부착해 두십시오.
- 짐벌의 정밀 구성품은 충돌 또는 충격에 의해 손상될 수 있으며 이로 인해 짐벌이 비정상적으로 작동할 수 있습니다.
- 짐벌, 특히 짐벌 모터에 먼지나 모래가 들어가지 않도록 주의하십시오.
- 기체가 고르지 않은 지면이나 잔디 위에 있을 때 짐벌이 다른 물체에 의해 막히거나 충돌과 같이 과도한 외부 힘을 받는 경우 짐벌 모터가 보호 모드에 들어갈 수 있습니다. 짐벌이 정상화될 때까지 기다리거나 기기를 다시 시작하십시오.
- 기체가 켜진 후에는 짐벌에 외부적인 힘을 가하지 마십시오.
- 짐벌에 공식 액세서리 외에 추가적인 페이로드를 가하지 마십시오. 짐벌이 비정상적으로 작동하거나 모터가 영구적으로 손상될 수도 있습니다.
- 안개나 구름이 많이 낀 상태에서 비행하면 짐벌이 젖어서 일시적인 장애가 발생할 수 있습니다. 짐벌을 충분히 말려주면 기능이 완전히 복구됩니다.
- 바람이 강하면 촬영하는 동안 짐벌이 떨릴 수도 있습니다.
- 전원을 켠 후 기체를 장시간 수평으로 두지 않거나 크게 흔드는 경우 짐벌의 작동이 중지되고 보호 모드로 전환될 수 있습니다. 이 경우 기체를 평평하게 두고 복구될 때까지 기다리십시오.
- 비가 오거나 눈이 오는 날씨에는 기체를 사용하지 마십시오. 비행 중 비나 눈이 올 경우 즉시 기체를 착륙시키고 짐벌 및 짐벌 모터 표면을 신속히 청소하십시오.
- 짐벌 틸트 각도가 큰 경우:
  - 기체가 전방 가속 또는 감속으로 인해 전방으로 피칭할 때, 짐벌은 제한 보호 모드로 진입하여 자동으로 각도를 아래로 조정합니다.
  - 기체가 측면 가속 또는 감속으로 인해 측면으로 롤링할 때, 짐벌 요 축이 움직임 한계에 도달할 수 있습니다.
  - 기체는 이미지 안정화를 유지하기 위해 속도를 제한합니다. 강풍 조건에서는 비행 속도가 추가로 제한됩니다. 피치 각도를 적절히 줄이면 더 높은 비행 속도를 달성할 수 있습니다.
  - 기체 본체가 라이브 뷰 가장자리에 나타날 수 있습니다.

짐벌 각도

조종기의 짐벌 다이얼을 사용해 짐벌의 틸트를 제어합니다. 또는 DJI Fly에서 카메라 뷰를 통해 제어합니다. 짐벌 조정 막대가 나타날 때까지 화면을 길게 누릅니다. 막대를 움직여 짐벌 각도를 제어합니다.

 © 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

짐벌 작동 모드

짐벌의 작동 모드는 두 가지가 있습니다. '••• > **제어**'에서 작동 모드를 전환할 수 있습니다.

팔로우 모드: 짐벌의 각도가 수평면에 대해 안정적으로 유지됩니다. 이 모드는 안정적인 이미지를 촬영하는 데 적합합니다.

FPV 모드: 기체가 전방으로 비행할 때, 짐벌이 롤링하는 기체와 동기화되어 1인칭 비행 경험을 제공합니다.

카메라 유의 사항

⚠
- 센서의 손상을 방지하기 위해서는 레이저 쇼와 같은 레이저 빔이 있는 환경에 카메라 렌즈를 노출하거나 맑은 날의 태양과 같은 강한 광원을 향해 카메라를 장시간 배치하지 마십시오.
- 사용 및 보관 중에 온도와 습도가 카메라에 적합한지 확인하십시오.
- 손상이나 이미지 품질 불량을 방지하기 위해 렌즈 클렌저를 사용하여 렌즈를 세척하십시오.
- 발생한 열로 인해 기기가 손상되거나 사용자가 부상을 입을 수 있으므로 카메라의 통풍구를 막지 마십시오.

4.9 사진과 동영상 저장 및 내보내기

저장

기체에는 내부 저장 장치가 제공됩니다. 사진과 동영상을 내부 저장 장치에 저장할 수 있습니다.

⚠
- 카메라를 사용하기 전에는 먼저 카메라 설정을 점검하여 올바르게 구성되었는지 확인하십시오.
- 중요한 사진이나 동영상을 촬영할 때는 이미지 몇 개를 먼저 촬영하여 카메라가 올바르게 작동하는지 테스트하십시오.
- 기기의 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.

내보내기

- QuickTransfer를 사용하여 영상을 모바일 기기로 내보냅니다. 자세한 내용은 후속 섹션을 참조하십시오.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

- 데이터 케이블을 사용하여 기체를 컴퓨터에 연결하고 기체의 내부 저장 장치에 있는 영상을 내보냅니다. 내보내기 프로세스 중에 기체의 전원을 켤 필요가 없습니다.

4.10 QuickTransfer

Wi-Fi를 통해 DJI Neo 2를 스마트폰에 바로 연결하여 DJI Neo 2에서 스마트폰으로 사진과 동영상을 다운로드할 수 있습니다.

모바일 앱 제어 시, 스마트폰을 DJI Neo 2에 연결한 후 '앨범' 페이지로 이동해 QuickTransfer 모드로 들어갑니다.

DJI Neo 2가 스마트폰에 연결되지 않은 경우, DJI Fly의 홈 화면에서 'QuickTransfer' 또는 'Wi-Fi 기기'를 눌러 QuickTransfer 모드로 전환할 수 있습니다. 스마트폰에서 DJI Fly의 '앨범'으로 이동하고 오른쪽 상단 모서리의 아이콘을 눌러도 QuickTransfer 모드로 전환할 수 있습니다.

처음으로 DJI Neo 2에 스마트폰을 연결하는 경우, DJI Neo 2의 전원 버튼을 길게 눌러 확인해야 합니다.

⚠
- 5.8GHz 주파수 대역 및 Wi-Fi 연결을 지원하는 기기를 간섭이나 방해 없는 환경에서 사용하는 경우, 법률과 규정에서 5.8GHz 주파수를 허용하는 국가 및 지역에서만 최대 다운로드 속도에 도달할 수 있습니다. 현지 규정이 5.8GHz를 허용하지 않는 경우(예: 일본) 또는 사용자의 모바일 기기가 5.8GHz 주파수 대역을 지원하지 않거나 환경에 심한 간섭이 있는 경우, QuickTransfer는 2.4GHz 주파수 대역을 사용하며 최대 다운로드 속도는 12MB/s로 감소합니다.
- QuickTransfer 사용 시, 연결을 위해 모바일 기기의 설정 페이지에서 Wi-Fi 비밀번호를 입력하지 않아도 됩니다. DJI Fly를 실행하면 기기를 연결하기 위한 알림 메시지가 나타납니다.
- 간섭이나 장애물이 없는 환경에서 QuickTransfer를 사용하고 무선 라우터, 블루투스 스피커나 헤드폰과 같은 간섭을 유발하는 물체와의 거리를 멀리 유지하십시오.

- QuickTransfer 모드에서 앨범을 볼 때 DJI Neo 2의 온도가 일정 값을 초과하면 ECO 모드가 자동으로 활성화됩니다. 최대 다운로드 속도는 30MB/s로 감소합니다. 앱의 알림 메시지에 주의를 기울이십시오.

 © 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

DJI RC-N3

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

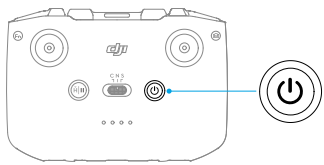
5 DJI RC-N3

5.1 조작

전원 켜기/끄기

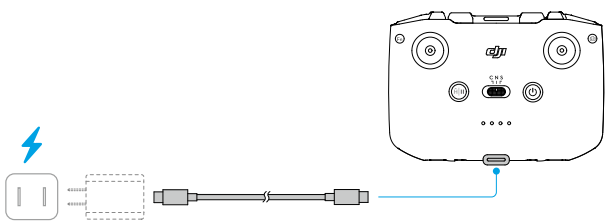
전원 버튼을 한 번 누르면 현재 배터리 잔량을 확인할 수 있습니다.

한 번 누른 다음 다시 길게 누르면 조종기가 켜지거나 꺼집니다.



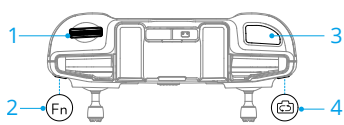
배터리 충전

충전기를 조종기의 USB-C 포트에 연결합니다.



⚠
- 비행 전에 항상 조종기를 완전히 충전하십시오. 조종기는 배터리 잔량이 낮으면 경고음을 울립니다.
- 배터리의 성능을 유지하려면 적어도 3개월에 한 번은 배터리를 완전히 충전하십시오.

짐벌 및 카메라 제어



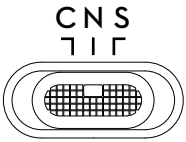
1. **짐벌 다이얼:** 짐벌의 틸트를 제어합니다.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

2. **셔터/녹화 버튼:** 한 번 누르면 사진을 촬영하거나 녹화를 시작 또는 중단합니다.
3. **사진/동영상 버튼:** 한 번 누르면 사진 모드와 동영상 모드 사이를 전환합니다.

비행 모드 전환 스위치

스위치를 전환하여 원하는 비행 모드를 선택합니다.

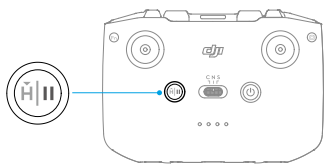


위치	비행 모드
C	Cine 모드
N	일반 모드
S	스포츠 모드

비행 일시 정지/RTH 버튼

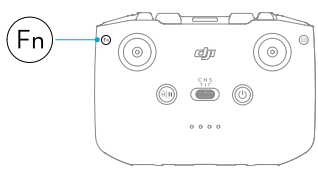
한 번 누르면 기체가 정지하고 제자리에서 호버링합니다.

조종기에 신호음이 울리고 RTH를 시작할 때까지 버튼을 길게 누릅니다. 기체가 마지막으로 기록된 홈포인트로 돌아옵니다. 이 버튼을 다시 누르면 RTH가 취소되고 기체를 다시 직접 제어할 수 있게 됩니다.



사용자 설정 버튼

버튼 기능을 확인하고 설정하려면 DJI Fly의 카메라 뷰에서 '•••> **제어** > **버튼 맞춤 설정**'을 누릅니다.



© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

5.2 배터리 잔량 LED

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

5.3 조종기 경고

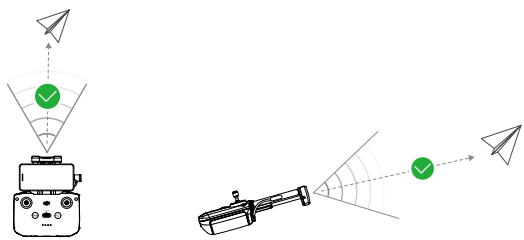
RTH를 수행하는 동안 조종기는 신호음을 울리며, 이는 취소할 수 없습니다. 조종기는 배터리 잔량이 낮으면 경고음을 울립니다. 전원 버튼을 누르면 배터리 잔량 부족 경고를 취소할 수 있습니다. 배터리 잔량이 심각하게 낮으면 경고를 취소할 수 없습니다.

조종기의 전원을 켰지만 기체 또는 모바일 기기의 DJI Fly 앱에 연결하지 않은 상태로 한동안 사용하지 않으면 경고가 발생합니다. 경고가 멈춘 후에 조종기의 전원이 자동으로 꺼집니다. 조종 스틱을 움직이거나 아무 버튼이나 누르면 경고가 취소됩니다.

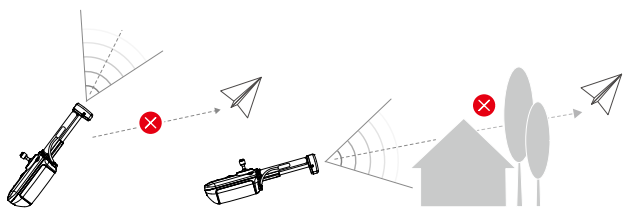
5.4 최적 전송 구역

기체와 조종기 간의 신호는 안테나와 기체의 위치가 아래 그림과 같을 때 가장 안정적입니다. 신호가 약하면 조종기 방향을 조정하거나 조종기에 더 가까운 곳에서 기체를 비행하십시오.

최적 전송 구역



신호 약함



© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

⚠
- 조종기와 동일한 주파수에서 작동하는 다른 무선 기기는 사용하지 마십시오. 조종기에 간섭이 발생합니다.
- 비행 중 전송 신호가 약하면 DJI Fly에 알림 메시지가 표시됩니다. 자세 표시기 디스플레이에 따라 조종기 방향을 조정하여 기체가 최적의 전송 범위 내에 있는지 확인하십시오.

5.5 조종기 연동

콤보로 함께 구매한 경우, 조종기가 기체에 이미 연동되어 있습니다. 그렇지 않은 경우 아래 단계에 따라 기기를 연동하십시오.

1. 기체 및 조종기의 전원을 켭니다.
2. DJI Fly를 실행합니다.
3. 카메라 뷰에서 '•••> **제어 > 기체에 재연결**'을 누릅니다. 연동 중 조종기에서 신호음이 울립니다.
4. 기체의 전원 버튼을 4초 이상 길게 누릅니다. 기체는 신호음이 울리고 배터리 잔량 LED가 순서대로 깜박이면서 연동 준비가 되었음을 알립니다. 조종기에서 신호음이 두 번 울리면 성공적으로 연동되었다는 의미입니다.

- 연동 중에는 조종기가 기체에서 0.5m 이내에 있어야 합니다.
- 새 조종기를 같은 기체에 연동하면 기체와 조종기 연동이 자동으로 끊어집니다.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

부록

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

6 부록

6.1 사양

사양은 다음 웹사이트를 참조하시기 바랍니다.

https://www.dji.com/neo-2/specs

6.2 호환성

호환 제품에 대한 정보는 다음 웹사이트를 참조하시기 바랍니다.

https://www.dji.com/neo-2/faq

6.3 펌웨어 업데이트

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

DJI Fly 사용

모바일 앱 제어 사용 시 DJI Fly 홈 화면의 알림 메시지에 따라 펌웨어를 업데이트하십시오. 펌웨어를 업데이트하는 동안 인터넷 연결이 필요합니다.

조종기 사용 시 기체와 조종기를 연결하고 DJI Fly를 실행하십시오. 새 펌웨어 업데이트를 사용할 수 있게 되면 알림이 표시됩니다. 화면의 지침에 따라 업데이트를 시작합니다. 조종기가 기체에 연동되어 있지 않으면 펌웨어를 업데이트할 수 없습니다. 펌웨어를 업데이트하는 동안 인터넷 연결이 필요합니다.

몰입형 모션 컨트롤 사용 시 기체, 고글, 원격 제어 기기의 전원을 켜고 모든 기기가 연동되었는지 확인하십시오. 고글의 USB-C 포트를 스마트폰에 연결합니다. DJI Fly를 실행하고 알림 메시지에 따라 업데이트합니다. 펌웨어를 업데이트하는 동안 인터넷 연결이 필요합니다.

DJI Assistant 2(소비자 드론 시리즈용) 사용

DJI Assistant 2(소비자 드론 시리즈용)를 사용하여 모든 기기를 개별적으로 업데이트하십시오.

1. 기기의 전원을 켭니다. USB-C 케이블을 사용하여 기기를 컴퓨터에 연결합니다.
2. DJI Assistant 2(소비자 드론 시리즈용)를 실행하고 DJI 계정으로 로그인합니다.
3. 기기를 선택하고 화면 왼쪽의 '**펌웨어 업데이트**'를 클릭합니다.
4. 펌웨어 버전을 선택합니다.
5. 펌웨어가 다운로드될 때까지 기다립니다. 펌웨어 업데이트는 자동으로 시작됩니다. 펌웨어 업데이트가 완료될 때까지 기다립니다.

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

⚠
- 배터리 펌웨어는 DJI Neo 2 펌웨어에 포함되어 있습니다. 모든 배터리를 업데이트하십시오.
- 펌웨어를 업데이트하는 모든 단계를 따르십시오. 그렇지 않으면 업데이트가 실패할 수 있습니다.
- 업데이트 중에 컴퓨터가 인터넷에 연결되어 있는지 확인하십시오.
- 업데이트 중에는 USB-C 케이블을 분리하지 마십시오.
- 업데이트를 수행하기 전에 기기가 20% 이상 충전되었는지 확인하십시오.
- 펌웨어 업데이트는 약 10분 정도 소요됩니다. 업데이트 과정에서 짐벌의 움직임이 느려지고 기체 상태 표시등이 깜박거리며 DJI Neo 2가 재부팅되는 것은 정상적인 현상입니다. 업데이트가 완료될 때까지 기다리십시오.

펌웨어 업데이트 정보에 대해서는 다음 링크를 방문하여 <릴리즈 노트>를 참고하십시오.

https://www.dji.com/neo-2/downloads

6.4 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.

6.5 A/S 정보

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

© 2025 DJI 이노베이션. All rights reserved.

문의

DJI 고객지원

본 내용은 고지 없이 변경될 수 있습니다.
최신 버전은 다음 웹사이트에서 다운로드하십시오.

https://www.dji.com/neo-2/downloads

이 문서에 관한 질문이 있으면 **DocSupport@dji.com**으로 문의해 주십시오.

DJI 및 DJI NEO는 DJI의 상표입니다.
Copyright © 2025 DJI All Rights Reserved.