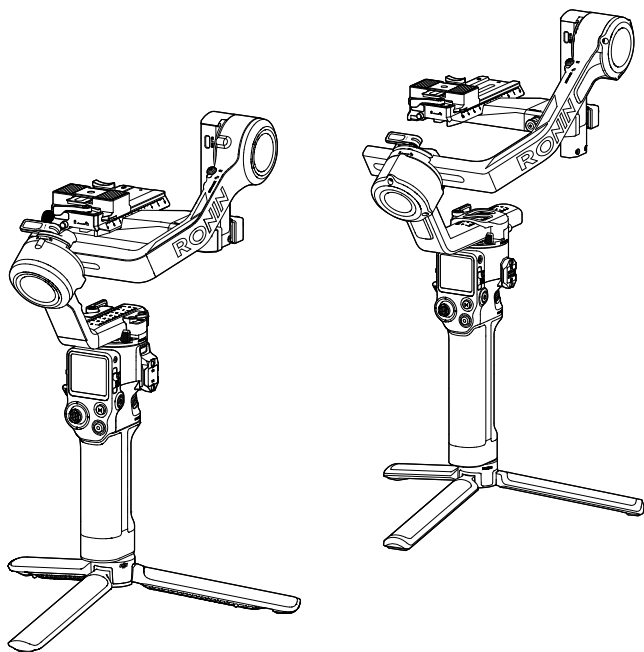


dji RS 4 / RS 4 PRO

사용자 매뉴얼

v1.0 2024.04





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

키워드 검색

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

항목으로 이동

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

이 문서 인쇄

이 문서는 고해상도 인쇄를 지원합니다.

매뉴얼 참고 사항

범례

⚠ 중요

💡 힌트 및 팁

사용 전 확인할 내용

다음 설명서는 짐벌을 최대한 활용하는 데 도움이 되도록 제작되었습니다.

퀵 스타트 가이드

안전 가이드

사용자 매뉴얼

전체 퀵 스타트 가이드 및 사용자 매뉴얼을 읽고 DJI™ 공식 웹사이트의 제품 페이지(<https://www.dji.com/rs-4>, <https://www.dji.com/rs-4-pro>)에서 정보 및 튜토리얼 동영상을 시청하십시오. 법적 권리와 책임을 이해하려면 안전 가이드를 참조하십시오. 본 제품의 설치, 유지 보수 또는 사용과 관련된 질문이나 문제가 있는 경우 DJI 또는 DJI 공인 딜러에 문의하십시오.

Ronin 앱 다운로드 및 튜토리얼 동영상 시청

DJI RS 4



<https://s.dji.com/guide73>

DJI RS 4 Pro



<https://s.dji.com/guide72>

목차

매뉴얼 참고 사항	3
범례	3
사용 전 확인할 내용	3
Ronin 앱 다운로드 및 튜토리얼 동영상 시청	3
목차	4
소개	5
DJI RS 4 도표	6
DJI RS 4 Pro 도표	7
처음 사용	8
배터리 충전	8
확장 그림/삼각대 장착	9
카메라 장착	10
균형 조정	14
활성화	22
펌웨어 업데이트	23
카메라 연결	23
오토 튠	24
조작	25
버튼 및 포트 기능	25
터치스크린	28
짐벌 팔로우 모드	33
짐벌 작동 모드	35
Ronin 앱 설정	37
그림 및 내장 배터리	49
유지 보수	52
사양	52

소개

DJI RS 4 및 DJI RS 4 Pro는 24-70mm F2.8 렌즈를 사용하는 대부분의 메인스트림 카메라와 호환되고 한 손으로 사용 가능한 전문가용 3축 짐벌입니다. DJI RS 4는 미러리스 카메라용으로 특별히 설계되었으며 최대 3kg의 실험 시 탑재 하중을 지원합니다. DJI RS 4 Pro는 미러리스 및 소형 카메라용으로 특별히 설계되었으며 최대 4.5kg의 실험 시 탑재 하중을 지원합니다.

짐벌의 구조는 쉽게 조정할 수 있습니다. 짐벌 수평 플레이트를 빠르게 분해하고 설치하여 가로 촬영 모드와 세로 촬영 모드 간에 전환할 수 있습니다. 새로운 조이스틱 모드 스위치로 조이스틱 모드를 짐벌 이동 제어나 줌 제어로 빠르게 전환할 수 있습니다. 자동화 축 잠금장치는 촬영 효율성과 경험을 크게 향상시킵니다. 1.8" OLED 터치스크린을 통해 짐벌을 캘리브레이션하고 매개변수를 설정할 수 있습니다. 온보드 버튼을 통해 짐벌 움직임, 셔터, 녹화 및 카메라 포커스를 제어할 수 있습니다. 블루투스를 통해 짐벌을 카메라와 페어링하거나 카메라 제어 케이블을 사용하여 카메라에 연결하여 편리하게 제어할 수 있습니다. 온보드 RSA/NATO 포트는 DJI RS 브리프케이스 핸들 같은 액세서리를 지원합니다.

DJI RS 4의 작동 시간은 12시간^[1], DJI RS 4 Pro의 작동 시간은 13시간^[1]입니다. 두 짐벌 모두 BG70 고용량 배터리 그림과 호환되므로 DJI RS 4와 DJI RS 4 Pro의 작동 시간이 각각 29.5시간 및 29시간으로 연장됩니다.^[2]

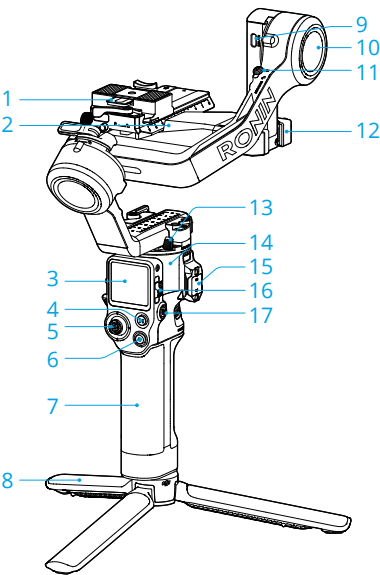
짐벌은 Ronin 앱에 연결할 수 있습니다. 이 앱을 사용하여 짐벌을 제어하고, 매개변수를 설정하고, 파노라마, 타임랩스, 트랙 같은 인텔리전트 기능을 사용할 수 있습니다.

DJI RS 4는 새로운 DJI Focus Pro 모터와 함께 사용 시 카메라 제어가 가능합니다. DJI RS 4 Pro는 새로운 DJI Focus Pro 모터 및 LiDAR와 함께 사용 시 자동 초점을 사용할 수 있습니다. DJI RS 4 Pro, DJI Transmission, DJI Focus Pro 초점 시스템은 안정화, 동영상 모니터링, 짐벌 제어, 자동 초점, 포커스 보조를 위해 상호 연결되어 있습니다.

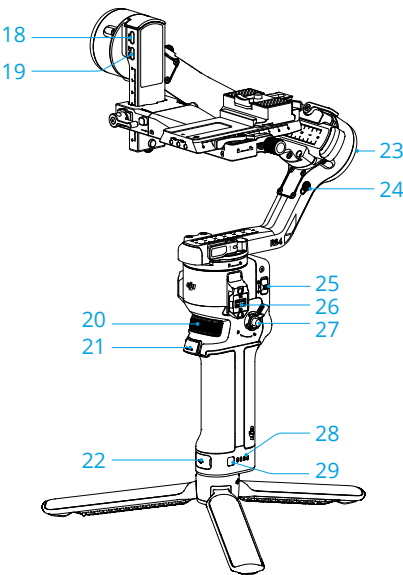
[1] 수평 및 정지 상태의 균형이 잡힌 짐벌로 측정된 값. 짐벌이 작동 중인 경우, 작동 시간이 감소합니다.

[2] 짐벌이 수평 및 정지 상태에서 균형을 이룬 실험실 환경의 24°C에서 측정한 값(참조용으로만 사용).

DJI RS 4 도표

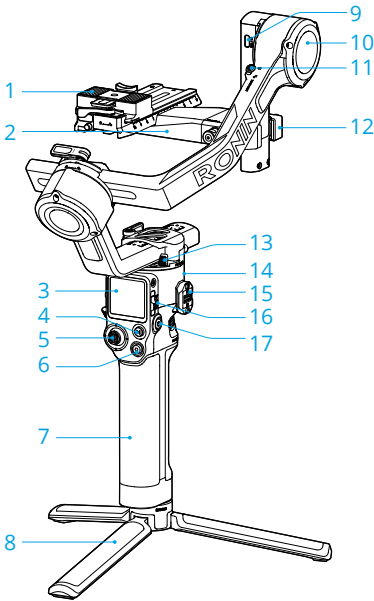


- 1. 퀵 릴리즈 플레이트(상/하)
- 2. 짐벌 수평 플레이트(카메라 마운팅 플레이트의 탈착식 부품)
- 3. 1.8인치 OLED 풀 컬러 터치스크린
- 4. M 버튼
- 5. 조이스틱
- 6. 카메라 제어 버튼
- 7. BG21 그립(내장 배터리, 1/4"-20 나사 구멍)
- 8. 확장 그립/삼각대
- 9. RSS 카메라 제어 포트(USB-C)
- 10. 틸트 모터
- 11. 틸트 잠금장치
- 12. 카메라 마운팅 플레이트
- 13. 팬 잠금장치
- 14. 팬 모터
- 15. NATO 포트
- 16. 짐벌 모드 스위치
- 17. 전원 버튼

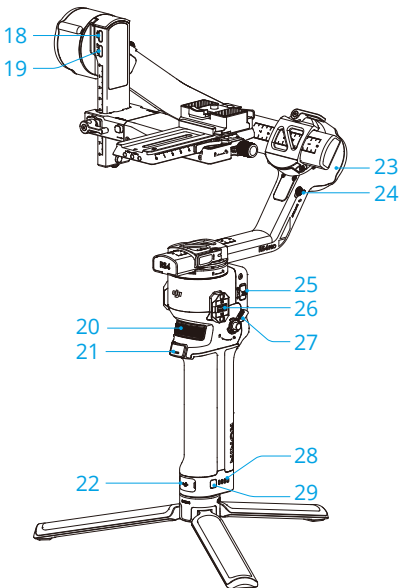


- 18. 포커스 모터 포트(USB-C)
- 19. 동영상 전송 포트(USB-C)
- 20. 전면 다이얼
- 21. 트리거
- 22. 충전 포트(USB-C)
- 23. 롤 모터
- 24. 롤 잠금장치
- 25. 조이스틱 모드 스위치
- 26. Ronin 시리즈 액세서리(RSA)/NATO 포트
- 27. 그립 레버/안전 버튼
- 28. 배터리 잔량 표시등
- 29. 배터리 잔량 버튼

DJI RS 4 Pro 도표



1. 퀵 릴리즈 플레이트(상/하)
2. 짐벌 수평 플레이트(카메라 마운팅 플레이트의 탈착식 부품)
3. 1.8인치 OLED 풀 컬러 터치스크린
4. M 버튼
5. 조이스틱
6. 카메라 제어 버튼
7. BG30 그립(내장 배터리, 1/4"-20 나사 구멍)
8. 확장 그립/삼각대
9. RSS 카메라 제어 포트(USB-C)
10. 틸트 모터
11. 틸트 잠금장치
12. 카메라 마운팅 플레이트
13. 팬 잠금장치
14. 팬 모터
15. Ronin 시리즈 액세서리(RSA)/NATO 포트
16. 짐벌 모드 스위치
17. 전원 버튼

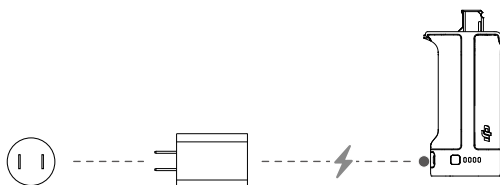


18. 포커스 모터 포트(USB-C)
19. 동영상 전송/LiDAR 거리측정기 포트(USB-C)
20. 전면 다이얼
21. 트리거
22. 충전 포트(USB-C)
23. 롤 모터
24. 롤 잠금장치
25. 조이스틱 모드 스위치
26. Ronin 시리즈 액세서리(RSA)/NATO 포트
27. 그립 레버/안전 버튼
28. 배터리 잔량 표시등
29. 배터리 잔량 버튼

처음 사용

배터리 충전

처음 사용하는 경우 배터리 그림의 USB-C 포트를 제공된 USB-A to USB-C 케이블에 연결하여 배터리 및 충전을 활성화합니다. 배터리 표시등이 켜지면 활성화가 완료된 것입니다. DJI RS 4 배터리의 완전 충전에는 2.5시간^[1], DJI RS 4 Pro 배터리의 완전 충전에는 1.5시간^[2]이 걸립니다. 전원이 꺼져 있을 때 배터리 잔량 버튼을 눌러 현재 배터리 잔량을 확인하십시오.



[1] 18W 고속 충전을 지원하는 충전기로 측정된 값. PD 프로토콜을 지원하는 충전기 사용을 권장합니다.

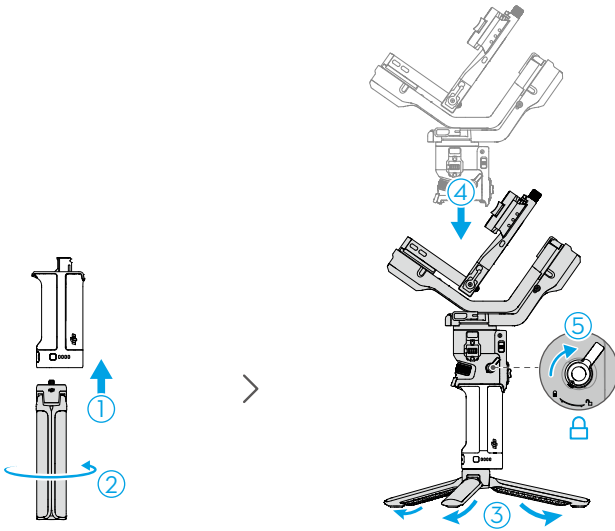
[2] 24W 고속 충전을 지원하는 충전기로 측정된 값. QC 2.0 또는 PD 프로토콜을 지원하는 충전기 사용을 권장합니다.

확장 그립/삼각대 장착

1. 확장 그립/삼각대를 배터리 그립에 부착하고 조인 후 삼각대를 펼칩니다.
2. DJI RS 4의 축 암에서 폼과 보호 필름을 제거하고 DJI RS 4 Pro의 축 암에서 실리콘 커버를 제거한 후 짐벌을 배터리 그립에 부착합니다. "딸깍" 소리가 나면 그립 레버를 잠금 방향으로 조여 핸들을 단단히 부착하십시오.

💡 • DJI RS 4와 DJI RS 4 Pro의 설치 방법은 동일합니다. 아래에서는 DJI RS 4를 예로 들어 설명합니다.

⚠️ • 더 이상 돌릴 수 없을 때까지 그립 레버를 단단히 조입니다. 확실표는 잠금 방향만 나타내며 완전히 잠긴 위치는 나타내지 않습니다.



그립을 제거하려면 레버를 잠금 해제 위치에 두고 안전 버튼을 길게 누른 다음 그립을 짐벌에서 당겨 뺍니다.

카메라 장착

지원하는 카메라 및 렌즈

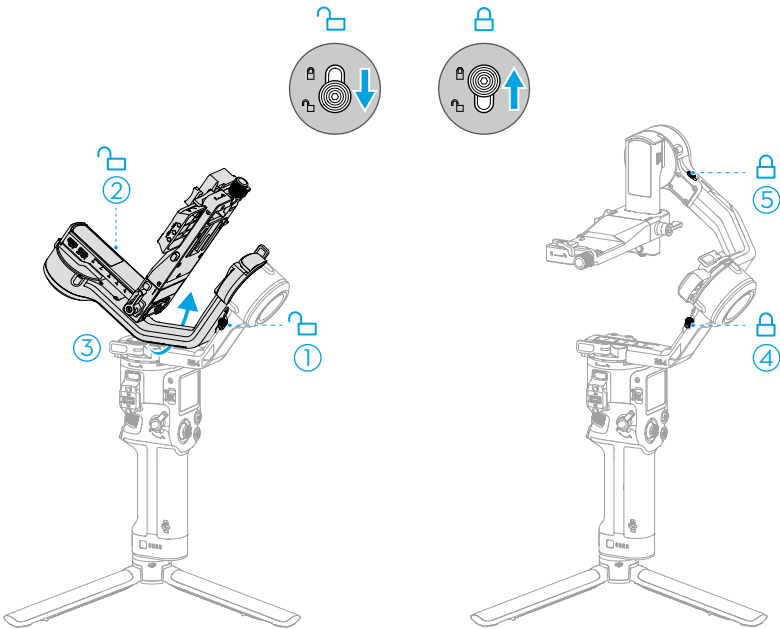
DJI RS 4와 DJI RS 4 Pro는 각각 3kg과 4.5kg의 페이로드를 지탱하는지 확인하기 위한 엄격한 테스트를 거쳤습니다. 카메라, 렌즈 및 기타 액세서리의 총 무게가 하중 용량 이내인지 확인하십시오. 최신 Ronin 시리즈 호환 목록은 공식 DJI 웹사이트(<https://www.dji.com/support/compatibility>)를 참조하십시오.

카메라 장착

카메라를 장착하기 전에 다음과 같이 준비합니다.

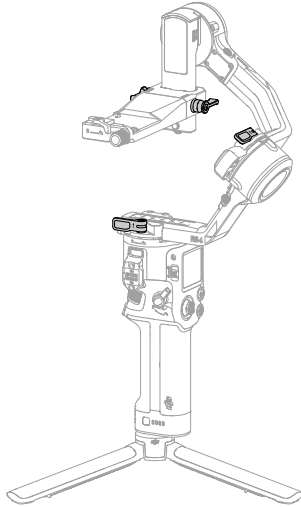
- 렌즈 캡을 분리하고 카메라에 배터리와 메모리 카드가 삽입되어 있는지 확인합니다.
- 짐벌의 전원을 끄십시오.
- 팬 축 잠금을 해제하고 180° 회전시킵니다. 아래 그림과 같이 피치 및 롤 잠금장치를 각각 잠금 해제 위치로 이동하고 두 축의 위치를 조정하여 다음 축을 잠급니다.

💡 • DJI RS 4와 DJI RS 4 Pro의 설치 방법은 동일합니다. 아래에서는 DJI RS 4를 예로 들어 설명합니다.



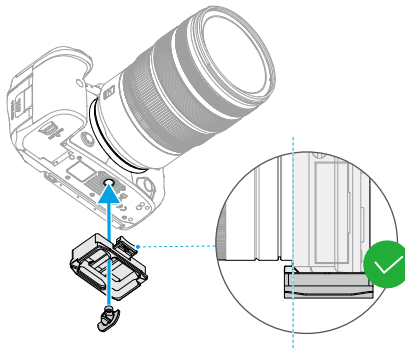


- 장착 중에 마운팅 플레이트 양쪽에 있는 팬 축 레버, 롤 축 레버, 노브가 카메라와 간섭을 일으키면 레버나 노브를 들어 올려 방향을 조정하십시오.



1. 퀵 릴리즈 플레이트(상) 장착

나사 키트의 1/4" 나사를 사용하여 퀵 릴리즈 플레이트(상)를 카메라 하단에 부착합니다. 나사를 잠그기 전에 조절식 설치 가이드를 카메라 본체에 끼웁니다.



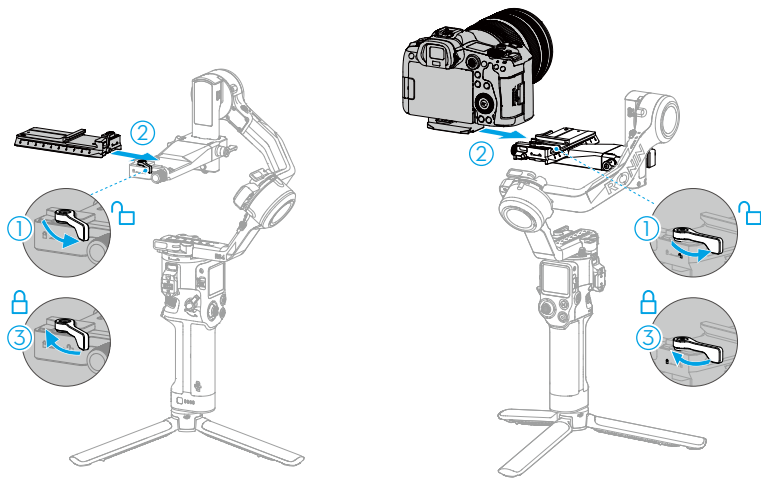
2. 짐벌에 카메라 장착

DJI RS 4와 DJI RS 4 Pro는 가로 촬영과 세로 촬영을 지원합니다. 가로 및 세로 촬영 모드에서 카메라를 설치하는 단계를 따르십시오.

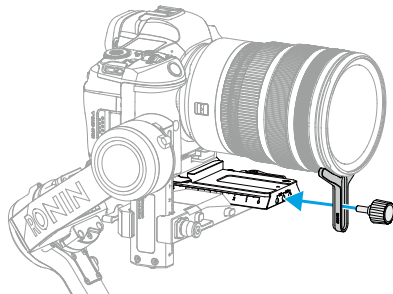
가로 촬영

- a. 마운팅 플레이트에 있는 레버를 잠금 해제 위치로 이동하고, 퀵 릴리스 플레이트(하)를 끼우고, 연결 완료 후에 레버를 잠금 위치로 이동합니다.
- b. 퀵 릴리스 플레이트(하)에 있는 레버를 잠금 해제 위치로 이동하고, 퀵 릴리스 플레이트(상)를 끼우고, 연결 완료 후에 레버를 잠금 위치로 이동합니다.

- ☀ 퀵 릴리스 플레이트(하)에서 카메라를 제거하려면, 레버를 잠금 해제 위치로 이동하고 레버 옆의 안전 잠금 버튼을 누르면서 카메라를 제거합니다.
- ☀ 퀵 릴리스 플레이트(하)를 제거하려면, 카메라 마운팅 플레이트의 레버를 잠금 해제 위치로 이동하고 마운팅 플레이트의 안전 잠금 버튼을 누르면서 퀵 릴리스 플레이트(하)를 제거합니다.

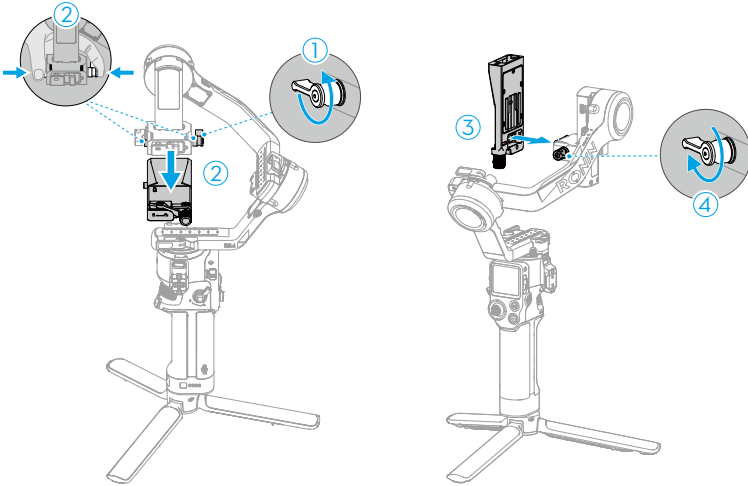


길거나 무거운 렌즈를 사용할 때는 렌즈 고정 서포트를 사용하는 것이 좋습니다.

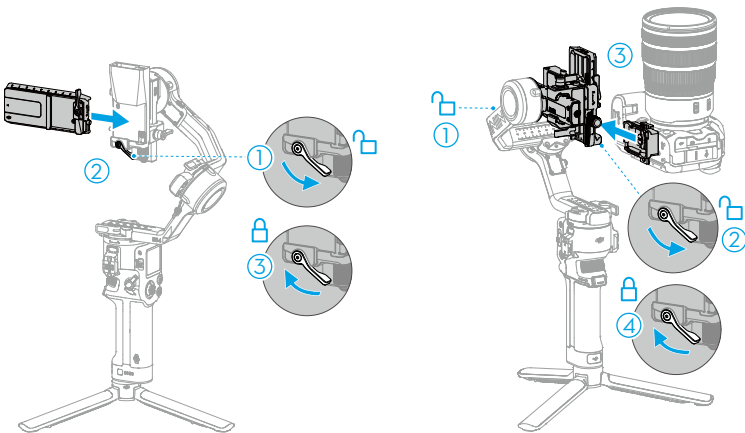


세로 촬영

- a. 카메라 마운팅 플레이트의 노브를 풀고 노브와 안전 잠금 버튼을 동시에 누른 다음 짐벌 수평 플레이트를 분리하여 짐벌에 수직으로 장착하고 노브를 조입니다.



- b. 수평 플레이트에 있는 레버를 잠금 해제 위치로 이동하고, 퀵 릴리즈 플레이트(하)를 끼우고, 연결 완료 후에 레버를 잠금 위치로 이동합니다.
- c. 틸트 축의 잠금을 해제하고 축 암을 가볍게 놓아 수평 위치를 유지합니다. 퀵 릴리즈 플레이트(하)에 있는 레버를 잠금 해제 위치로 이동하고, 퀵 릴리즈 플레이트(상)를 끼우고, 연결 완료 후에 레버를 잠금 위치로 이동합니다. 틸트 축을 잠급니다.



균형 조정

짐벌을 사용하기 전에 촬영 요건에 따라 수직 틸트, 틸트 축 깊이, 롤 축, 팬 축의 균형을 순서대로 맞춥니다. 이렇게 하면 동영상의 안정화되고 짐벌 성능을 완전히 발휘할 수 있습니다.

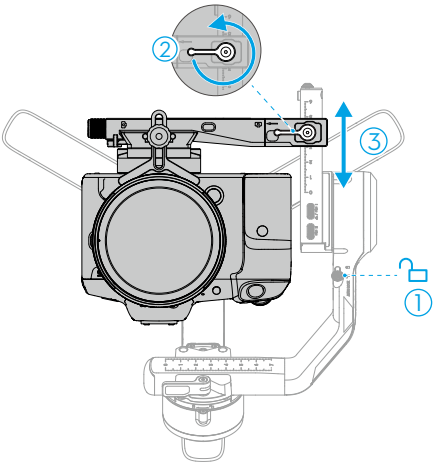
- ☀ • DJI RS 4와 DJI RS 4 Pro의 균형을 조정하는 방법은 동일합니다. 아래에서는 DJI RS 4를 예로 들어 설명합니다.
- ⚠ • 균형이 맞지 않는 짐벌은 동영상의 안정성에 영향을 주고 배터리 수명을 단축시킬 수 있습니다. 불균형이 심하면 기기가 과열되어 최대 절전 모드로 들어갈 수 있습니다.

균형 조정 전

1. 균형 조정 전에 카메라가 켜져 있는지 확인하고(광학 줌 렌즈를 사용하는 경우) 초점 거리를 선택했는지 확인합니다(가변 초점 렌즈를 사용하는 경우).
2. 균형을 조정하기 전에 DJI RS 4 / DJI RS 4 Pro의 전원이 꺼져 있거나 절전 모드에 있는지 확인합니다.

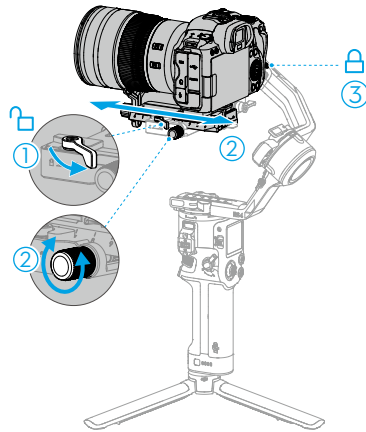
수평 촬영 시 균형 조정

1. 수직 틸트 균형 조정
 - a. 틸트 축 ① 잠금을 해제합니다.
 - b. 아래 그림(평면도)에 따라 카메라 렌즈가 위쪽을 향하도록 틸트 축을 돌립니다. 카메라의 무게 중심이 위쪽 또는 아래쪽에 있지 않은지 확인합니다. 무게 중심이 위쪽에 있으면 카메라를 뒤로 이동합니다. 무게 중심이 아래쪽에 있으면 카메라를 앞으로 이동합니다. 마운팅 플레이트 노브 ②를 풀고 마운팅 플레이트 ③를 앞뒤로 움직여 무게 중심을 조정합니다.
 - c. 카메라를 위로 향하게 잡고 마운팅 플레이트 노브를 조입니다. 위로 향한 상태에서 카메라가 고정되면, 수직 틸트의 균형이 잡힙니다.



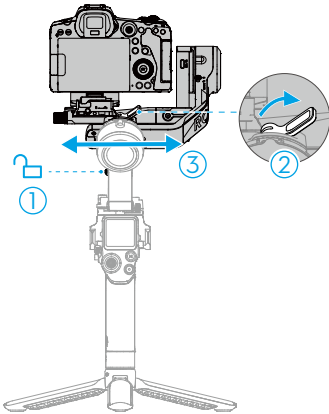
2. 틸트 축 깊이 균형 조정

- a. 카메라 렌즈가 전방을 향하도록 틸트 축을 돌립니다.
- b. 카메라의 무게 중심이 앞쪽에 있거나 뒤쪽에 있는지 확인합니다. 무게 중심이 앞쪽에 있으면 노브를 돌려 카메라를 뒤로 이동합니다. 무게 중심이 뒤쪽에 있으면 카메라를 앞으로 이동합니다. 마운팅 플레이트의 레버 ①을 풀고 퀵 릴리스 플레이트(하) ②를 앞뒤로 움직여 무게 중심을 조정합니다.
- c. 마운팅 플레이트의 레버를 잠금 위치로 이동합니다. 45° 위나 아래로 기울어진 상태에서 카메라가 고정되면, 틸트 축의 균형이 잡힙니다.
- d. 틸트 축 ③을 잠급니다.



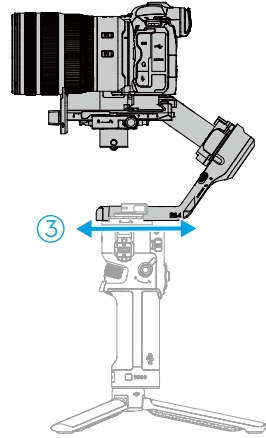
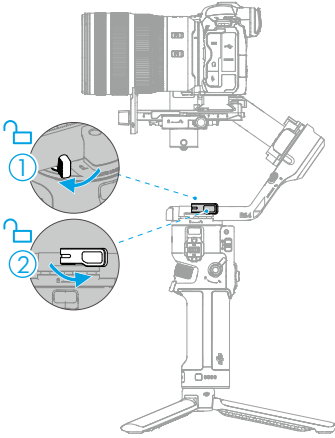
3. 롤 축 균형 조정

- a. 축 암을 살짝 받치고 롤 축 ① 잠금을 해제합니다.
- b. 롤 모터가 회전하는 방향을 확인합니다. 카메라가 왼쪽으로 회전하면 카메라를 오른쪽으로 이동합니다. 카메라가 오른쪽으로 회전하면 카메라를 왼쪽으로 이동합니다. 롤 축의 레버 ② 잠금을 해제하고 마운팅 플레이트(카메라)를 살짝 받친 다음 롤 축 암 ③을 움직여 무게 중심을 조정합니다.
- c. 롤 암의 레버를 잠금 위치로 이동합니다. 카메라가 수평으로 고정되면 롤 축의 균형이 잡힙니다.
- d. 롤 축을 잠급니다.



4. 팬 축 균형 조정

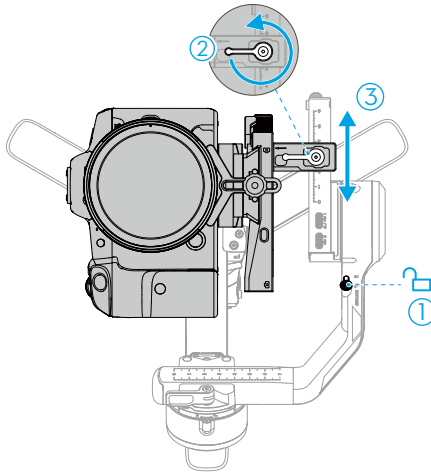
- a. 팬 축 ① 잠금을 해제합니다.
- b. 그립을 잡은 상태에서, 짐벌을 전방으로 기울이고, 몸과 평행이 되도록 팬 암을 돌립니다. 팬 축의 이동을 확인합니다. 카메라 렌즈가 왼쪽으로 회전하면 팬 축을 오른쪽으로 밀니다. 카메라 렌즈가 오른쪽으로 회전하면 팬 축을 왼쪽으로 밀니다. 팬 축의 레버 ② 잠금을 해제하고 팬 축 암 ③을 이동하여 무게 중심을 조정합니다.
- c. 팬 암의 레버를 잠금 위치로 이동합니다. 그립을 기울이면서 팬을 회전시키면 카메라가 고정되고 팬 축의 균형이 잡힙니다.



세로 촬영 시 균형 조정

1. 수직 틸트 균형 조정

- a. 틸트 축 ① 잠금을 해제합니다.
- b. 아래 그림(평면도)에 따라 카메라 렌즈가 위쪽을 향하도록 틸트 축을 돌립니다. 카메라의 무게 중심이 위쪽 또는 아래쪽에 있지 않은지 확인합니다. 무게 중심이 위쪽에 있으면 카메라를 뒤로 이동합니다. 무게 중심이 아래쪽에 있으면 카메라를 앞으로 이동합니다. 마운팅 플레이트 노브 ②를 풀고 마운팅 플레이트 ③를 앞뒤로 움직여 무게 중심을 조정합니다.
- c. 카메라를 위로 향하게 들고 마운팅 플레이트 노브를 조입니다. 위로 향한 상태에서 카메라가 고정되면, 수직 틸트의 균형이 잡힙니다.

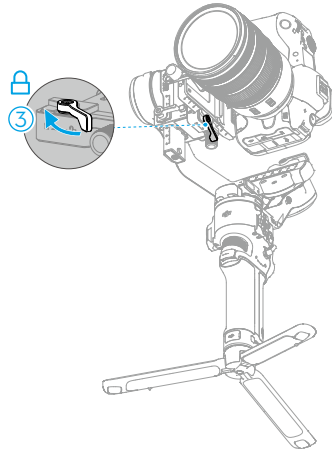
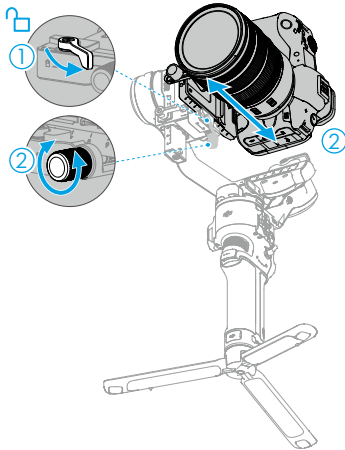


2. 틸트 축 깊이를 균형 조정

- 카메라 렌즈가 전방을 향하도록 틸트 축을 돌립니다.
- 카메라의 무게 중심이 앞쪽에 있거나 뒤쪽에 있는지 확인합니다. 무게 중심이 앞쪽에 있으면 노브를 돌려 카메라를 뒤로 이동합니다. 무게 중심이 뒤쪽에 있으면 카메라를 앞으로 이동합니다. 마운팅 플레이트의 레버 ①을 풀고 퀵 릴리스 플레이트(하) ②를 앞뒤로 움직여 무게 중심을 조정합니다.
- 마운팅 플레이트의 레버를 잠금 위치로 이동합니다. 45° 위나 아래로 기울어진 상태에서 카메라가 고정되면, 틸트 축의 균형이 잡힙니다.
- 틸트 축 ③을 잠급니다.

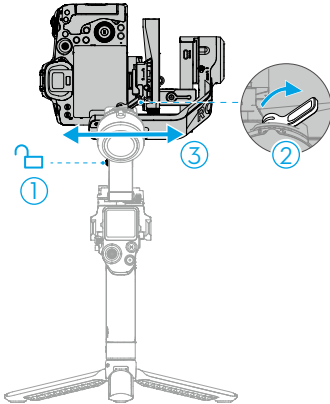


- 수평 촬영 모드에서 수직 촬영 모드로 전환할 때는 틸트 축의 깊이를 재조정할 필요가 없습니다.



3. 롤 축 균형 조정

- a. 축 암을 살짝 받치고 롤 축 ① 잠금을 해제합니다.
- b. 롤 모터가 회전하는 방향을 확인합니다. 카메라가 왼쪽으로 회전하면 카메라를 오른쪽으로 이동합니다. 카메라가 오른쪽으로 회전하면 카메라를 왼쪽으로 이동합니다. 롤 축의 레버 ② 잠금을 해제하고 마운팅 플레이트(카메라)를 가볍게 받친 다음 롤 축 암 ③을 움직여 무게 중심을 조정합니다.
- c. 롤 암의 레버를 잠금 위치로 이동합니다. 카메라가 수평으로 고정되면 롤 축의 균형이 잡힙니다.
- d. 롤 축을 잠급니다.

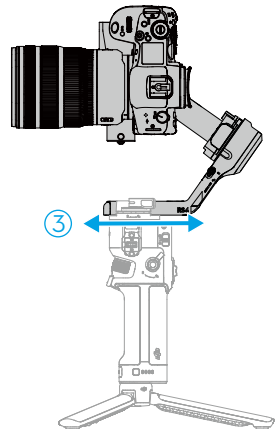
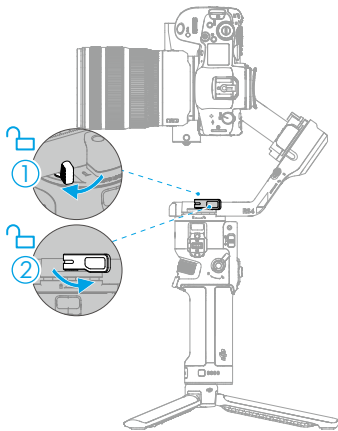


4. 팬 축 균형 조정

- a. 팬 축 ① 잠금을 해제합니다.
- b. 그림을 잡은 상태에서, 짐벌을 전방으로 기울이고, 몸과 평행이 되도록 팬 암을 돌립니다. 팬 축의 이동을 확인합니다. 카메라 렌즈가 왼쪽으로 회전하면 팬 축을 오른쪽으로 밀니다. 카메라 렌즈가 오른쪽으로 회전하면 팬 축을 왼쪽으로 밀니다. 팬 축의 레버 ② 잠금을 해제하고 팬 축 암 ③을 이동하여 무게 중심을 조정합니다.
- c. 팬 암의 레버를 잠금 위치로 이동합니다. 그림을 기울이면서 팬을 회전시키면 카메라가 고정되고 팬 축의 균형이 잡힙니다.



- 수평 촬영 모드에서 수직 촬영 모드로 전환할 때는 팬 축의 균형을 재조정할 필요가 없습니다.



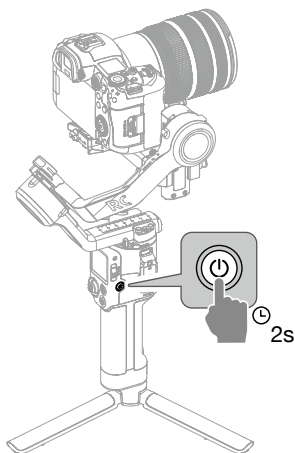
활성화

Ronin 앱을 통해 DJI RS 4와 DJI RS 4 Pro의 활성화가 필요합니다. 다음 단계에 따라 기기를 활성화하십시오.

1. 전원 버튼을 길게 눌러 기기의 전원을 켜고 터치스크린에서 언어를 선택합니다.
2. 터치스크린의 QR 코드를 스캔하여 Ronin 앱을 다운로드합니다. 활성화 단계를 건너뛰면 짐벌이 자동으로 잠금 해제되고 화면에 지침이 표시됩니다.
3. 휴대폰에서 블루투스를 활성화합니다. Ronin 앱을 실행하고 DJI 계정으로 로그인합니다. 사용하는 기기를 선택하고 기본 암호 12345678을 입력한 다음 지침에 따라 짐벌을 활성화합니다. 활성화하려면 인터넷에 연결해야 합니다.



- 짐벌을 활성화하지 않고 최대 5회까지 사용할 수 있습니다. 그 후에는 추가 사용을 위해 활성화가 필요합니다.
- 기기 화면에서 QR 코드를 스캔한 후 Ronin 앱을 다운로드할 수 없는 경우, <https://www.dji.com/mobile/downloads/djiapp/dji-ronin>을 방문하거나 아래의 QR 코드를 스캔하십시오.



DJI Ronin App

펌웨어 업데이트

새 펌웨어가 있는 경우 사용자는 Ronin 앱에서 알림을 받게 됩니다. 화면의 지시에 따라 펌웨어를 업데이트합니다. 펌웨어 업데이트를 완료할 때까지 짐벌 전원을 끄거나 앱을 종료하지 마십시오. 업데이트에 실패한 경우, 짐벌과 Ronin 앱을 재시작하고 다시 시도하십시오.



- 업데이트할 때는 짐벌 전원이 충분하고 휴대폰이 인터넷에 연결되어 있는지 확인하십시오.
- 업데이트 프로세스 중에 짐벌의 잠금 해제, 잠금, 재부팅이 자동으로 이루어지는 것은 정상입니다.

카메라 연결

DJI RS 4와 DJI RS 4 Pro는 블루투스 또는 카메라 제어 케이블을 통해 카메라에 연결할 수 있습니다.

블루투스를 통해 카메라에 연결

카메라에서 블루투스 활성화

짐벌은 블루투스를 통해 카메라에 연결한 후 셔터를 제어하는 일부 Sony 및 Canon 카메라를 지원합니다. 지원되는 카메라 모델과 설정 방법은 'Ronin 시리즈 호환 목록'을 참조하십시오.

Sony A7S3를 예로 들면 다음 방법으로 카메라 블루투스를 설정합니다.

1. 카메라 메뉴로 들어가서 Network 2(네트워크 2) > Bluetooth(블루투스) > Bluetooth Function(블루투스 기능) > On(켜기)을 선택합니다.
2. Networks(네트워크) > Bluetooth Remote Control(블루투스 원격 제어)로 이동하고 켜기를 선택합니다.
3. 사용하는 짐벌의 이름을 선택하고 페어링을 수행합니다.

Canon EOS R5를 예로 들면 다음과 같이 카메라 블루투스를 설정합니다.

1. 카메라 메뉴로 들어가서 Wireless settings(무선 설정) > Bluetooth Settings(블루투스 설정) > Bluetooth(블루투스) > Enable(활성화)을 선택합니다.
2. Wireless settings(무선 설정) > Wi-Fi/Bluetooth connection(Wi-Fi/블루투스 연결)으로 이동하여 Connect to Wireless Remote(무선 리모트에 연결)을 선택합니다.
3. Q(속도 제어) 버튼을 짧게 누르고 Drive Mode(드라이브 모드) > Selfie(셀피)를 선택합니다. 지연을 1s/remote 또는 2s/remote로 설정합니다.
4. Settings(설정) > Power Saving(절전) > Auto Power Off(자동 꺼짐)로 이동하고 Disable(비활성화)을 선택합니다.
5. 동영상 모드로 전환하고 Shoot and Record(촬영 및 녹화) > Remote Control(원격 제어) > Enable(사용)을 선택합니다.

짐벌 블루투스 설정

홈 화면의 터치스크린 상단에서 아래로 밀어 제어 센터 화면으로 들어갑니다. 우측 상단 모서리에 있는 블루투스 아이콘을 누릅니다. 짐벌이 주변 기기의 블루투스 신호를 스캔합니다. 연결할 카메라 블루투스를 선택합니다. 일부 카메라의 경우 페어링 시 암호가 필요합니다. 블루투스 아이콘이 파란색으로 바뀌면 연결에 성공했음을 나타냅니다.



• 짐벌은 한 번에 하나의 카메라에만 연결할 수 있습니다.

알림

1. 카메라를 짐벌에 처음 연결한 후 카메라와 짐벌을 재부팅하면 블루투스 서터가 자동으로 다시 연결됩니다. 일부 카메라의 경우 재부팅 후 자동으로 다시 연결하려면 짐벌 카메라 제어 버튼을 짧게 눌러야 합니다.
2. 펌웨어 업데이트 후 카메라 블루투스에 다시 연결합니다.
3. 블루투스가 지원하는 제어 기능에 대한 자세한 내용은 Ronin 시리즈 호환 목록을 참조하십시오.

카메라 제어 케이블을 사용하여 카메라에 연결

카메라 제어 케이블을 사용하여 짐벌의 RSS 카메라 제어 포트를 카메라의 USB 포트에 연결합니다.

카메라에서 사용하는 케이블과 해당 케이블이 수행할 수 있는 기능에 대한 자세한 내용은 Ronin 시리즈 호환 목록을 참조하십시오.

오토 튠

오토 튠은 최적의 짐벌 성능을 얻을 수 있도록 페이로드에 따라 모터에 적절한 강성을 제공합니다. 아래 단계에 따라 오토 캘리브레이션을 시작하십시오.

1. 전원 버튼을 2초 동안 눌러 짐벌의 전원을 켜면 세 축이 자동으로 잠금 해제되고 확장됩니다.
2. M 버튼과 트리거를 길게 누르면 오토 캘리브레이션이 시작됩니다



• 안정적이고 평평한 표면에 짐벌을 놓습니다. 오토 캘리브레이션 중에는 짐벌을 움직이지 마십시오. 캘리브레이션 중에 짐벌이 진동하거나 소리가 나는 것은 정상입니다.

조작

버튼 및 포트 기능

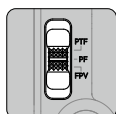


전원 버튼

길게 누르기: 짐벌 전원 켜기/끄기.

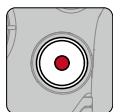
한 번 누르기: 절전 모드 실행 또는 종료. 세 축이 자동으로 잠깁니다. 짐벌을 깨우려면 다시 누르십시오.

- ☀ • 짐벌의 전원을 켜면 기본적으로 세 개의 축이 자동으로 잠금 해제되고, 짐벌의 전원이 꺼지면 자동으로 잠히고 잠깁니다.
- 자동 축 잠금과 관련된 설정은 터치스크린의 시스템 설정에서 조정할 수 있습니다.



짐벌 모드 스위치

짐벌 모드를 PF, PTF 및 FPV에서 전환하려면 토글합니다.



카메라 제어 버튼

카메라를 연결한 후 반만 누르면 자동 초점이 설정됩니다. 버튼을 한 번 누르면 녹화를 시작하거나 중단합니다. 길게 누르면 사진을 촬영합니다.

- ☀ • 지원 카메라 기능에 대한 자세한 내용은 Ronin 시리즈 호환 목록을 참조하십시오.



M 버튼

한 번 누르면 기본적으로 사진이 촬영됩니다.

DJI RS 4의 경우 터치스크린에서 버튼 기능을 C1/Fn1 버튼 매핑으로 설정할 수 있습니다.

DJI RS 4 Pro의 경우 터치스크린에서 버튼 기능을 C1/Fn1 버튼 매핑 또는 LiDAR AF/MF로 설정할 수 있습니다. *

* DJI Focus Pro LiDAR가 필요합니다.

길게 누르기: '스포츠 모드' 실행. 스포츠 모드에서는 짐벌의 팔로우 속도가 크게 증가합니다. 피사체가 갑자기 빠른 속도로 움직이는 상황의 촬영에 적합합니다.

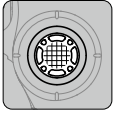
M 버튼을 길게 누르면서 동시에 트리거 2번 누르기: '스포츠 모드' 실행 및 유지. 동작 반복 시 종료.



조이스틱 모드 스위치

아래로 밀기: 조이스틱 모드를 짐벌 이동 제어로 설정.

위로 밀기: 조이스틱 모드를 줌 제어로 설정.



조이스틱

짐벌 이동 제어: 조이스틱을 위아래로 움직여 짐벌의 틸트를 제어하고, 조이스틱을 좌우로 움직여 짐벌의 팬을 제어합니다.

줌 제어: 조이스틱을 위아래로 움직여 줌을 제어합니다.



• Sony 카메라에서 파워 줌을 활성화하면 조이스틱으로 카메라의 파워 줌을 제어할 수 있습니다. DJI Focus Pro Motor와 함께 사용하면 캘리브레이션 후 조이스틱으로 줌을 제어할 수 있습니다. 사용 중에는 모터를 Z 모드로 설정하십시오.

• 조이스틱 컨트롤 모드와 방향은 Ronin 앱에서 설정할 수 있습니다.



트리거

길게 누르면 잠금 모드로 들어갑니다. 잠금 모드에서는 짐벌이 그림의 움직임에 반응하지 않습니다. 터치스크린에서 설정을 마친 후 트리거를 길게 눌러 FPV 모드를 실행합니다.

두 번 누르면 짐벌이 중앙으로 복귀합니다.

세 번 누르면 짐벌이 180° 회전하여 카메라가 사용자를 향하게 됩니다(셀피 모드).

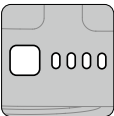


전면 다이얼

기본적으로 돌려서 포커스 모터를 제어합니다. 설정은 터치스크린에서 변경할 수 있습니다. 자세한 내용은 터치스크린 섹션을 참조하십시오.



• 지원되는 기능에 대한 자세한 내용은 'Ronin 시리즈 호환 목록'을 참조하십시오.



배터리 잔량 버튼

한 번 누르면 배터리 잔량을 확인할 수 있습니다.



RSS 카메라 제어 포트

카메라 연결용.



포커스 모터 포트

포커스 모터 연결용.

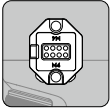


동영상 전송 포트(DJI RS 4)

DJI RS 4의 경우 이 포트를 DJI Ronin 이미지 송신기에 연결하여 통신하거나 포커스 모터에 연결하여 포커스를 제어할 수 있습니다.

동영상 전송/LiDAR 거리측정기 포트(DJI RS 4 Pro)

DJI RS 4 Pro의 경우 이 포트를 DJI Ronin 이미지 송신기에 연결하여 통신하거나 LiDAR에 연결하여 포커스 제어, 줌 제어, ActiveTrack Pro를 수행할 수 있습니다.



Ronin 시리즈 액세서리(RSA)/NATO 포트

DJI R 포커스 휠, DJI R 트위스트 그립 듀얼 핸들 또는 DJI RS 브리프케이스 핸들 연결용.

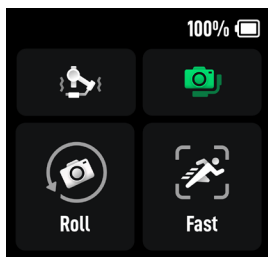


- DJI RS 4 Pro에는 터치스크린 양쪽에 RSA/NATO 포트가 있습니다. DJI RS 4의 터치스크린 왼쪽에는 RSA/NATO 포트가 있고 오른쪽에는 NATO 포트가 있습니다.

터치스크린

홈

홈 화면에는 오토 튠, 밸런스 상태, 짐벌 팔로우 모드, 팔로우 속도 아이콘이 표시됩니다. 터치스크린 상단의 상태 표시줄에는 짐벌 연결 상태와 배터리 잔량이 표시됩니다.



오토 튠

세 개의 값은 오토 튠 페이지에서 세 축의 강성을 나타냅니다.

캘리브레이션 시작을 누르면 DJI RS 4의 짐벌이 자동으로 캘리브레이션됩니다.

DJI RS 4 Pro의 경우 촬영 요건에 따라 핸드헬드 모드 또는 차량 마운트 모드를 선택한 다음 캘리브레이션 시작을 누릅니다. 핸드헬드 모드는 대부분의 시나리오의 촬영 요건을 충족할 수 있으며, 차량 마운트 모드는 차량 촬영 시나리오에서 더 나은 안정화를 제공할 수 있습니다.



- 짐벌의 밸런스를 조정한 후 초점 거리를 변경하거나 렌즈 또는 카메라를 변경하면 균형 상태 아이콘이 빨간색으로 바뀌거나 짐벌이 아무 이유 없이 흔들리는 경우, 오토 캘리브레이션을 수행하는 것이 좋습니다.
- 안정적이고 평평한 표면에 짐벌을 놓습니다. 오토 캘리브레이션 중에는 짐벌을 움직이지 마십시오. 캘리브레이션 중에 짐벌이 진동하거나 소리가 나는 것은 정상입니다.
- 짐벌이 충분히 안정적이지 않으면 강성을 높이고 짐벌이 흔들리기 시작하면 강성을 낮추는 것이 좋습니다.

균형 상태

상태 표시줄에 녹색이나 회색이 표시되면 짐벌이 균형을 이루고 있음을 나타냅니다. 상태 표시줄이 노란색으로 표시되면 짐벌이 약간 불균형한 것입니다. 짐벌의 균형이 심각하게 불균형이면 상태 표시줄이 빨간색으로 표시됩니다. 이 경우 해당 축의 균형을 다시 조정합니다. 짐벌의 균형 상태를 확인하려면 짐벌을 왼쪽 또는 오른쪽으로 15° 기울이고 상태 표시줄을 확인합니다.

짐벌 팔로우 모드

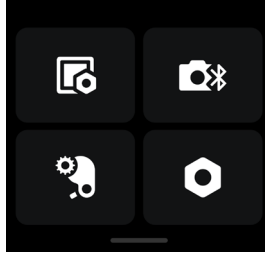
FPV 모드는 터치스크린을 통해 3D 롤 360 모드 또는 맞춤 모드로 전환할 수 있습니다.

팔로우 속도

팔로우 속도를 선택하려면 한 번 누릅니다. 사용자는 빠름, 중간, 느림 및 맞춤 설정 중 하나를 선택할 수 있습니다. 터치스크린의 상단-우측에 있는 아이콘을 눌러 속도를 맞춤 설정합니다.

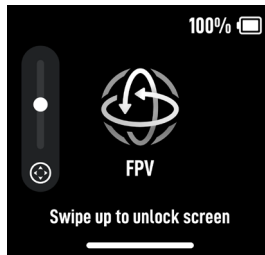
아래로 밀기 - 제어 센터 화면

터치스크린 상단에서 아래로 밀어서 제어 센터 화면으로 들어갑니다.



디스플레이

한 번 눌러 자동 잠금, 잠금 상태의 밝기, 회전을 설정합니다. 회전을 활성화하면 화면 디스플레이가 180° 뒤집힙니다. 시간 초과 후 조작이 없으면 스크린이 잠깁니다. 잠금 화면에는 짐벌 팔로우 모드, 조이스틱 모드, 조이스틱 이동이 표시됩니다. 위로 밀어 잠금 화면을 종료합니다



블루투스

아이콘을 눌러 블루투스를 통해 카메라에 연결합니다. 연결을 눌러 짐벌과 카메라의 블루투스를 페어링합니다. BMPCC 시리즈 카메라 같은 일부 카메라의 경우 페어링하려면 암호가 필요합니다. 성공적으로 연결되면 아이콘이 파란색으로 바뀝니다.

 • 짐벌은 한 번에 하나의 카메라에만 연결할 수 있습니다.

포커스 모터 엔드포인트

포커스 모터 캘리브레이션을 선택할 수 있으며, 포커스 모터의 엔드포인트를 수동으로 설정하거나 비활성화할 수 있습니다.

시스템 설정

항목	설명
셀피 비활성화	셀피 비활성화는 실수로 셀피 모드로 들어가 녹화가 중단되는 것을 방지합니다.
오빗 팔로우	오빗 팔로우를 활성화하면 아크 샷을 촬영할 때 활성화 후에 짐벌 움직임이 더 부드러워집니다.
자동 잠금	전원 켜기/끄기 및 절전 모드 실행/종료 시 자동화 축 잠금장치와 축 잠금장치 이동을 활성화할지 여부를 선택합니다. ⚠️ • DJI RS 4 Pro를 사용할 때 롤 축이 팬 축과 간섭을 일으키지 않는지 확인한 후 접기 및 잠금을 선택합니다. 그렇지 않으면 짐벌이 손상될 수 있습니다.
무음 모드	사운드를 끄려면 활성화합니다. 오토 캘리브레이션 중에 짐벌에서 나는 소리와 잠금/잠금 해제 소리는 비활성화할 수 없습니다.
수동 조정 모드	틸트 및 팬 축을 수동으로 제어할 수 있습니다.
수평 캘리브레이션	짐벌이 수평이 아니거나 축이 드리프트하는 경우 수평 캘리브레이션 또는 수동 캘리브레이션을 시도하십시오. 수동 캘리브레이션 후에도 짐벌이 수평이 아니면 짐벌이 수평이 될 때까지 다시 시도하는 것이 좋습니다.
짐벌 자동 확인	한 번 눌러 짐벌의 하드웨어 상태 정보를 분석하고 출력합니다. 감지된 오류가 있는 경우 한 번 눌러 세부 정보와 해결책을 확인합니다.
매개변수 복원	짐벌 매개변수(조이스틱 모드, 팔로우 모드, 버튼 기능)와 블루투스 암호를 복원하려면 한 번 누릅니다.
언어	중국어 간체, 영어, 중국어 번체를 포함한 11개 언어를 지원합니다.
기기 정보	기기 SN, 기기 이름 및 비밀번호와 같은 기기 정보를 보려면 누릅니다.
펌웨어 버전	짐벌과 액세서리의 펌웨어 버전을 보려면 누릅니다.
준수 정보	준수 정보를 보려면 누릅니다.

위로 밀기 - 짐벌 설정 화면

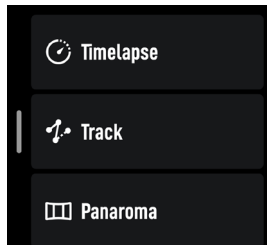
터치스크린 하단에서 위로 밀어 짐벌 설정 화면으로 들어갑니다.



조이스틱 속도	사용자가 짐벌의 조이스틱 속도를 제어할 수 있습니다. 사용자는 빠름, 중간, 느림 및 맞춤 설정 중 하나를 선택할 수 있습니다. 터치스크린의 상단-우측에 있는 아이콘을 눌러 속도를 맞춤 설정합니다. 값이 클수록, 조이스틱 속도가 더 빠릅니다.
조이스틱 평활도	사용자가 짐벌의 감도를 제어할 수 있습니다. 짐벌의 움직임은 평활도 값이 낮을수록 민감해집니다.
다이얼 기능	사용자가 전면 다이얼의 기능을 설정할 수 있습니다 사용자는 포커스 모터, 블루투스 (케이블 구동) 포커스, ISO, 조리개, 셔터 속도, 롤 축, 팬 축, 틸트 축을 제어하도록 선택할 수 있습니다.
다이얼 설정	사용자는 전면 다이얼 기능 세트의 응답 속도를 설정하거나 다이얼 방향을 반대로 바꿀 수 있습니다.
M 버튼	기본적으로 사용자가 사진을 촬영할 수 있습니다. DJI RS 4의 경우 터치스크린에서 버튼 기능을 C1/Fn1 버튼 매핑으로 설정할 수 있습니다. DJI RS 4 Pro의 경우 터치스크린에서 버튼 기능을 C1/Fn1 버튼 매핑 또는 LiDAR AF/MF로 설정할 수 있습니다. * * DJI Focus Pro LiDAR가 필요합니다. 카메라의 C1/Fn1 버튼 기능 매핑: - M 버튼을 소니 A7S3, A7M3, ZV-1, Nikon Z50, Z6II 카메라의 C1 또는 Fn1 버튼에 매핑합니다. - 카메라에서 C1/Fn1 버튼 설정을 완료합니다. ☀️ • 이 기능은 블루투스를 통해 카메라에 연결된 경우에만 사용할 수 있습니다.
포커스 모터 토크	한 번 눌러 모터 강도를 높음, 중간 또는 낮음으로 조정합니다.
트리거 길게 누르기	트리거 길게 누르기의 기능을 짐벌 잠그기 또는 FPV 모드 실행으로 설정할 수 있습니다.

왼쪽으로 밀기 - 제작 스크린

화면의 오른쪽 가장자리에서 왼쪽으로 밀어 제작 스크린으로 들어갑니다.



타임랩스

타임랩스에서 짐벌은 설정된 인터벌 시간에 스틸 이미지를 캡처하도록 카메라를 트리거하고 완료되면 자동으로 중지합니다. 타임랩스 기간과 인터벌 시간은 짐벌이 필요한 정확한 이미지 수를 계산할 수 있도록 설정할 수 있으며, 프레임 속도를 설정한 후 동영상 길이를 계산할 수 있습니다.

모션 타임랩스를 사용하면 타임랩스 동안 카메라가 움직이며 촬영하는 웨이포인트를 5개까지 설정할 수 있습니다.

트랙

트랙은 웨이포인트를 최대 10개까지 포함하는 동영상을 촬영하도록 설계되었습니다. 짐벌을 수동으로 움직이거나 조이스틱을 사용하여 웨이포인트를 선택해야 합니다. “+” 아이콘을 눌러 웨이포인트를 추가합니다.

웨이포인트가 추가된 후 웨이포인트 설정 화면에서 지속 시간과 정지 시간을 설정할 수 있으며, 웨이포인트 위치도 재설정할 수 있습니다. 지속 시간은 짐벌이 한 웨이포인트에서 다음 웨이포인트까지 이동하는 데 걸리는 시간을 나타냅니다. 정지 시간은 짐벌이 다음 웨이포인트로 이동하기 전에 웨이포인트에서 머무르는 시간을 결정합니다.

파노라마

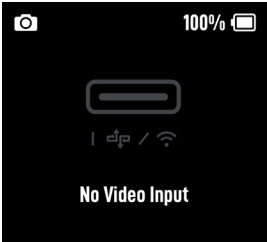
파노라마를 사용하면 설정값을 기반으로 정밀하게 제어하여 일련의 연속된 스틸 이미지를 촬영할 수 있습니다. 사용자는 이미지 처리 소프트웨어를 사용하여 파노라마를 생성할 수 있습니다. 카메라는 3x3 또는 180° 파노라마를 선택할 때 설정 범위에 따라 서로 연결된 스틸 이미지를 촬영합니다. 720 VR 파노라마를 만들 때 사용자는 센서 유형, 렌즈 초점 거리, 오버랩 및 인터벌을 설정해야 합니다. 맞춤 설정 파노라마를 만들 때 사용자는 촬영 범위, 센서 유형, 렌즈 초점 거리, 오버랩 및 인터벌을 설정해야 합니다.



• 장노출을 사용할 때 영상이 흐려지는 현상을 피하려면 촬영 사진 간의 인터벌 시간을 셔터 시간보다 1초 길게 설정해야 합니다.

오른쪽으로 밀기 - LiDAR/동영상 전송 화면(DJI RS 4 Pro)

터치스크린 왼쪽에서 오른쪽으로 밀어 LiDAR/동영상 전송 화면으로 들어갑니다.



연결된 기기가 없으면 화면에 “입력 신호 없음”이 표시됩니다.

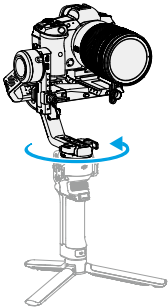
ActiveTrack Pro 및 포스 Mobile은 DJI Ronin 이미지 송신기를 사용할 때 터치스크린과 Ronin 앱에 카메라 뷰가 표시되는 경우 사용할 수 있습니다.

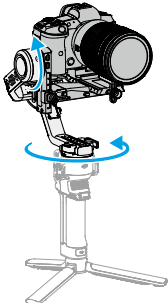
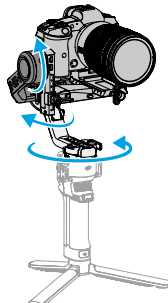
DJI Focus Pro LiDAR를 사용하면 자동 초점 및 ActiveTrack Pro를 사용할 수 있습니다.

짐벌 팔로우 모드

DJI RS 4 및 DJI RS 4 Pro의 짐벌 팔로우 모드에는 팬 팔로우(PF), 팬 & 틸트 팔로우(PTF), 팬, 틸트, 롤 팔로우(FPV)가 포함됩니다. FPV 모드는 터치스크린을 통해 3D 롤 360 모드 또는 맞춤 모드로 전환할 수 있습니다.

☀️ • DJI RS 4와 DJI RS 4 Pro의 짐벌 팔로우 모드는 동일합니다. 아래에서는 DJI RS 4를 예로 들어 설명합니다.

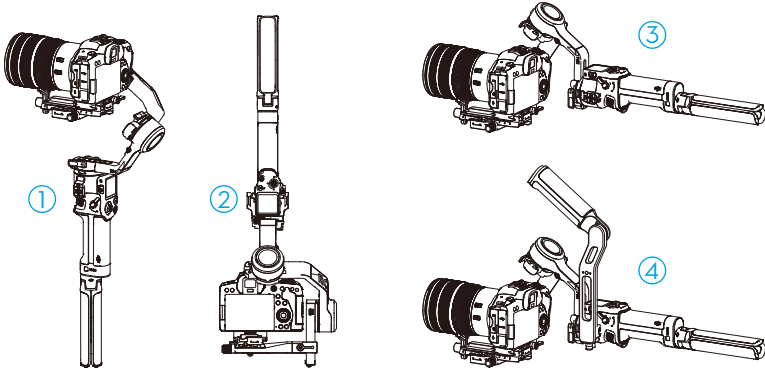
짐벌 팔로우 모드	설명	적용 시나리오
PF 	PF: 팬 팔로우에서는 팬 축만 그림의 움직임을 따라갑니다.	새로운 워크스루 샷 및 아크 샷을 촬영하거나 왼쪽에서 오른쪽으로 이동하는 것과 같은 시나리오에 적합합니다.

PTF 	PTF: 팬 & 틸트 팔로우에서는 팬 축과 틸트 축이 그림의 움직임을 따라갑니다.	비스듬히 움직이는 시나리오에 적합합니다.
FPV 	FPV: 팬, 틸트, 롤 팔로우에서는 세 축 모두 그림의 움직임을 따라갑니다.	카메라를 회전하는 시나리오에 적합합니다.
맞춤 설정	사용자 정의: 필요에 따라 임의의 축 팔로우를 활성화하거나 비활성화합니다. 세 축이 비활성화되면 잠금 모드가 활성화됩니다. 세 축 모두 잠금 모드에서 그림의 움직임을 팔로우하지 않습니다.	매끄러운 추적 샷과 빠른 반응 샷에 적합합니다. 차량 촬영 시나리오에는 맞춤 모드를 사용하는 것이 좋습니다. 이 모드를 사용할 때는 3축 팔로우를 비활성화합니다.
3D 롤 360	3D 롤 360 모드에서는 틸트 축이 위로 90° 회전하고 카메라 렌즈가 수직으로 위로 올라가며, 이때 조이스틱을 사용하여 팬 축의 360° 회전을 제어할 수 있습니다.	회전 샷에 적합합니다.

짐벌 작동 모드

DJI RS 4와 DJI RS 4 Pro에는 업라이트, 언더슬링, 플래시라이트, 브리프케이스라는 4가지 작동 모드가 있습니다.

- 💡 • DJI RS 4와 DJI RS 4 Pro의 짐벌 작동 모드는 동일합니다. 아래에서는 DJI RS 4를 예로 들어 설명합니다.



① 업라이트 모드

짐벌의 표준 작동 모드이며 걷기 및 달리기 샷 같은 대부분의 촬영 시나리오에 적합합니다.

② 언더슬링 모드

짐벌이 뒤집히고 카메라가 낮은 위치에 있습니다. 이 모드는 지면의 물체를 추적하는 것과 같은 로우 앵글 촬영에 적합합니다.

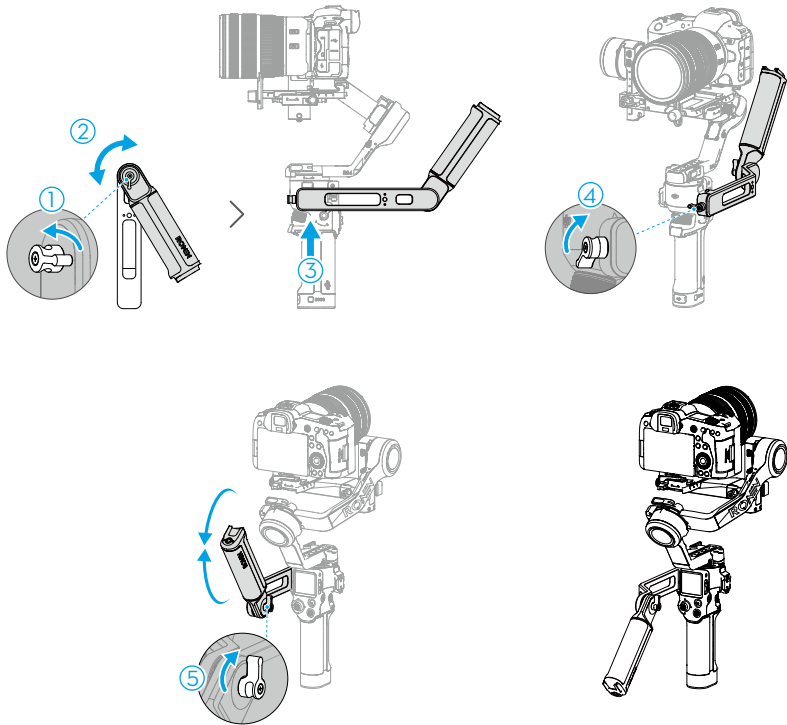
③ 플래시라이트 모드

짐벌이 손전등처럼 수평으로 고정됩니다. 이 모드는 비좁은 공간에서의 촬영에 적합합니다.

④ 브리프케이스 모드

이 모드에서는 브리프케이스 핸들을 설치해야 합니다. 노브를 사용하여 브리프케이스 핸들의 각도를 조정할 수 있습니다. 골드 슈즈와 짐벌의 1/4"-20 마운트 구멍을 통해 외부 모니터를 장착하면 촬영에 도움이 되며 로우 앵글 카메라 움직임이 더욱 직관적입니다.

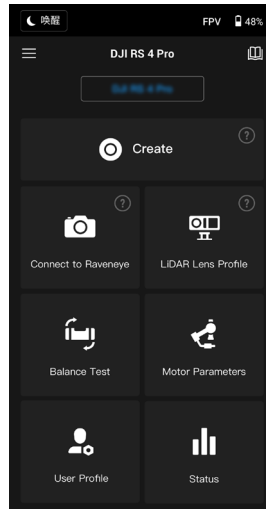
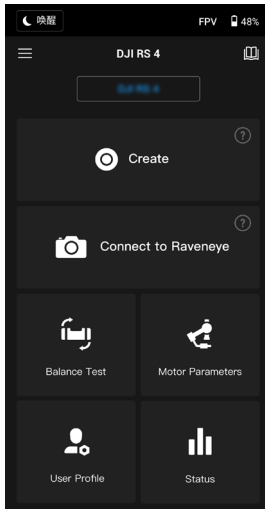
아래 그림에 따라 브리프케이스 핸들을 짐벌에 장착합니다.



💡 • 브리프케이스 핸들을 터치스크린 왼쪽의 NATO 포트에 장착하는 것이 좋습니다.

Ronin 앱 설정

사용자는 Ronin 앱을 사용하여 짐벌을 활성화하고, 펌웨어를 업데이트하고, 인텔리전트 기능 및 이미지 전송을 사용할 수 있습니다. 모터 매개변수, 사용자 프로필, 조이스틱 속도, 조이스틱 방향도 앱을 통해 조정할 수 있습니다. 시스템 상태, 사용자 매뉴얼, 튜토리얼 동영상도 제공됩니다.



상단 바

절전/절전 종료: 누르면 절전 모드로 들어가거나 절전 모드를 종료합니다.

FPV: 현재 팔로우 모드를 표시합니다.

배터리 잔량: 짐벌의 배터리 잔량을 표시합니다.

정보

설정: 사용자 계정, 언어 및 퀵 스타트 가이드를 표시합니다.

기기 목록: 기기 SN, 기기 이름, 암호를 표시합니다.

펌웨어: 펌웨어 버전을 표시합니다.

아카데미

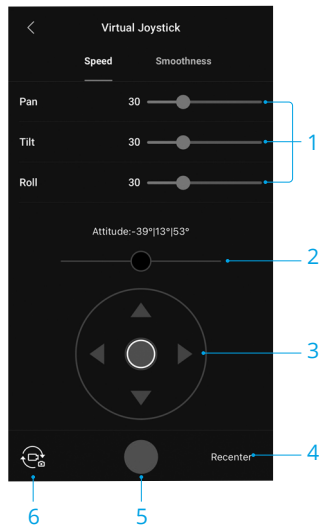
튜토리얼을 시청하고 사용자 설명서를 읽습니다.

제작

버추얼 조이스틱, 포스 Mobile, 파노라마, 타임랩스, 트랙, 게임 컨트롤러를 포함합니다.

짐벌을 포커스 모터에 연결하면 포커스 제어도 포함됩니다.

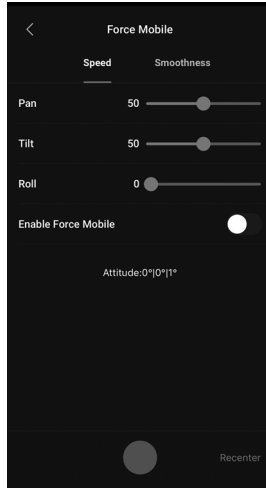
버추얼 조이스틱



앱에서 버추얼 조이스틱을 사용해 짐벌의 움직임을 제어하고 사진을 촬영합니다.

1. 컨트롤 바: 컨트롤 바를 조정하여 짐벌의 속도와 평활도를 제어합니다. 속도를 통해 조종기로 제어하는 회전 속도를 조정할 수 있습니다. 평활도를 통해 사용자는 짐벌의 감도를 조정할 수 있습니다. 짐벌의 움직임은 평활도 값이 낮을수록 민감해집니다.
2. 롤 스틱: 버추얼 조이스틱을 사용하여 짐벌의 롤 축 이동을 제어합니다.
3. 팬/틸트 스틱: 버추얼 조이스틱을 사용하여 짐벌의 팬 및 틸트 축을 제어합니다.
4. 중앙 복귀: 한 번 누르면 짐벌이 중앙으로 복귀합니다
5. 촬영/녹화 버튼: 한 번 눌러 사진을 촬영하거나 동영상을 녹화합니다.
6. 사진/동영상 전환: 누르면 사진과 동영상 모드 사이를 전환합니다. 모드가 카메라의 설정과 동일한지 확인하십시오.

포스 Mobile



포스 Mobile을 사용하려면 스마트폰 홀더와 스마트폰을 삼각대 또는 핸들바를 수직으로 장착해야 합니다.

Ronin 앱에서 이 기능을 활성화하면 휴대폰을 기울이고 회전시켜 짐벌 움직임을 제어할 수 있습니다.

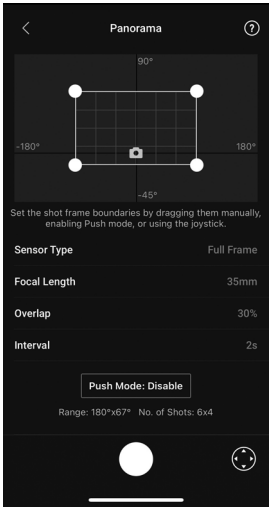
속도는 회전 속도와 각도 간의 관계를 결정합니다. 속도를 50으로 설정하면 짐벌과 휴대폰의 회전 각도가 1:1 비율이 됩니다.

평활도를 통해 사용자가 짐벌의 감도를 제어할 수 있습니다. 짐벌의 움직임은 평활도 값이 낮을수록 민감해집니다.

중앙 복귀: 한 번 누르면 짐벌이 중앙으로 복귀합니다

셔터/녹화 버튼: 한 번 눌러 사진을 촬영하거나 동영상을 녹화합니다.

파노라마



파노라마를 사용하면 센서 유형 및 렌즈 초점 거리, 오버랩, 인터벌을 기준으로 정밀하게 제어하여 일련의 연속된 스틸 사진을 캡처할 수 있습니다.

파노라마를 사용할 때는 먼저 카메라와 짐벌이 해당 카메라 제어 케이블로 연결되었는지 확인하십시오(Bluetooth 연결은 지원되지 않음).

오버랩은 파노라마를 생성할 때 모든 사진의 오버랩 비율을 결정합니다.

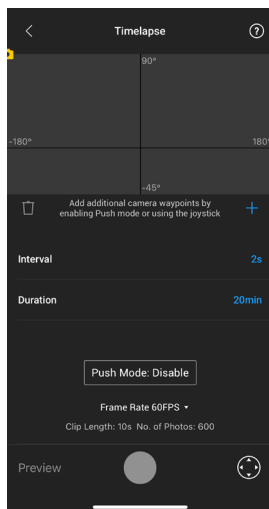
장출을 사용할 때 영상이 흐려지는 현상을 피하려면 촬영 사진 간의 인터벌 시간을 셔터 시간보다 1초 길게 설정해야 합니다.

파노라마 범위는 카메라 설정을 확인한 후 그리드 맵에서 흰색 점을 끌거나, 짐벌을 수동으로 밀거나, 버추얼 조이스틱을 사용하여 설정할 수 있습니다.

파노라마를 구성하는 데 필요한 엔드포인트와 장면의 전체 범위는 그리드 맵 위에 표시됩니다. 파노라마의 틸트 축 범위는 -45°~+90°로 짐벌이 장면에 들어오지 않게 하며, 팬 축으로 360° 전체 회전 캡처가 가능합니다.

셔터/녹화 버튼을 눌러 촬영을 시작합니다.

타임랩스



타임랩스에서는 짐벌이 설정된 인터벌 시간으로 스틸 이미지를 캡처하도록 카메라를 트리거하고 완료되면 자동으로 중지합니다. 타임랩스 길이와 프레임 속도를 설정하면 필요로 하는 정확한 이미지 수를 짐벌이 계산할 수 있습니다.

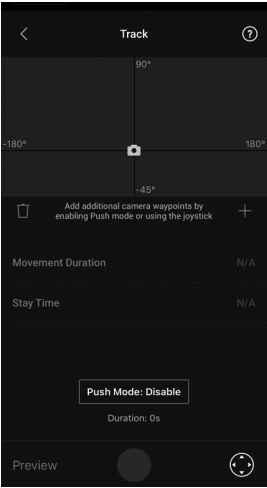
수동 조정 모드를 활성화하면 타임랩스를 시작하기 전에 사용자가 팬 축과 틸트 축을 수동으로 조정할 수 있습니다. 사용자는 짐벌을 밀어 카메라 방향을 변경하고 프레임을 조정할 수 있습니다. 버추얼 조이스틱 아이콘을 누르면 버추얼 조이스틱으로 카메라 방향을 조정할 수 있습니다.

모션 타임랩스를 사용하면 사용자는 타임랩스 동안 카메라가 움직일 웨이포인트를 5개까지 설정할 수 있습니다.

웨이포인트의 위치를 조정하려면 카메라를 원하는 위치로 조정하고 더하기(+) 아이콘을 눌러 웨이포인트를 확인하십시오. 또한 버추얼 조이스틱으로 팬, 틸트 및 롤 축을 제어할 수도 있습니다.

다른 웨이포인트를 추가하려면 짐벌을 다음 웨이포인트로 이동하고 그리드 맵 위의 “+” 아이콘을 누릅니다. 그런 다음, 웨이포인트를 삭제하려면 웨이포인트를 선택하고 휴지통 아이콘을 누르십시오. 웨이포인트 설정이 끝나면 미리보기를 눌러 모션 타임랩스에 모두 포함되어 있는지 확인하거나 셔터/녹화 버튼을 눌러 촬영을 시작할 수 있습니다. 카메라와 짐벌이 올바른 카메라 제어 케이블로 연결되었는지 확인하십시오.

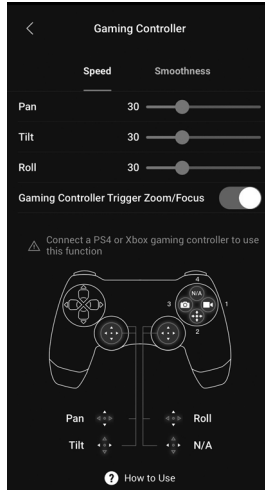
트랙



트랙은 웨이포인트를 최대 10개까지 포함하는 동영상을 촬영하도록 설계되었습니다. 사용자는 짐벌을 수동으로 움직이거나 버추얼 조이스틱을 사용하여 웨이포인트를 선택해야 합니다. “+” 아이콘을 눌러 웨이포인트를 추가합니다. 웨이포인트가 추가된 후 웨이포인트 설정 화면에서 지속 시간과 정지 시간을 설정할 수 있으며, 웨이포인트 위치도 재설정할 수 있습니다. 그리드 맵 아래의 길이 매개변수는 짐벌이 한 웨이포인트에서 다음 웨이포인트까지 이동하는 데 걸리는 시간을 나타냅니다. 정지 시간은 짐벌이 다음 웨이포인트로 이동하기 전에 웨이포인트에서 머무르는 시간을 결정합니다.

- 
- 트랙을 사용하는 동안 카메라의 셔터 버튼을 누르지 마십시오.

게임 컨트롤러



PS4 DualShock 및 Xbox 컨트롤러를 사용하여 짐벌과 카메라를 제어할 수 있습니다. 컨트롤러를 모바일 기기와 짐벌에 연결한 후 사용자는 짐벌 이동, 포커스 및 줌을 제어할 수 있고, 동영상 녹화, 짐벌 중앙 복귀 및 사진 촬영이 가능합니다.

조종 스틱의 속도와 평활도를 조정할 수 있습니다. 최적의 성능을 위해 카메라 설정에서 초점 값을 10 이내로 설정하십시오. iOS 13 이상, 안드로이드 9.0 이상, Ronin 앱 v1.7.0 이상이 필요합니다.

게임 컨트롤러에 대해 자세히 알아 보려면 사용 방법을 누르십시오.

이미지 전송

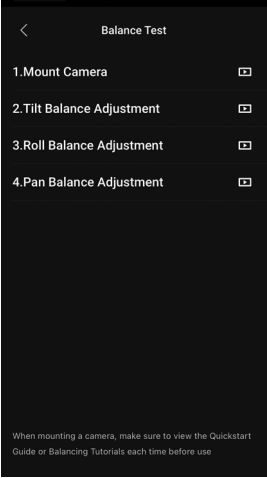
DJI Ronin 이미지 송신기가 장착된 경우, Ronin 앱의 홈 화면에서 RavenEye에 연결을 눌러 이미지 전송 기능을 사용할 수 있습니다.

LiDAR 렌즈 프로필(DJI RS 4 Pro)

DJI RS 4 Pro의 경우 지원되는 렌즈의 포커스 스로울을 자동으로 캘리브레이션하거나 플랜지 초점 거리를 조정합니다. 자세한 내용은 [DJI Focus Pro 모터와 LiDAR의 설치 및 사용](#) 페이지를 참조하십시오.

균형 테스트

이 페이지에서 튜토리얼 동영상을 시청하세요.

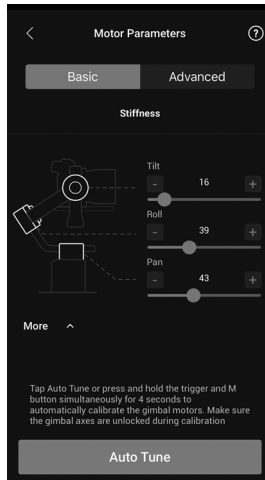


모터 매개변수

기본 및 고급 메뉴가 있습니다. 기본 메뉴에서 강성을 표시하고 조정할 수 있습니다. 또한, 고급 메뉴에서는 강도를 조정할 수 있습니다(필요하지 않을 경우 조정하지 않음).

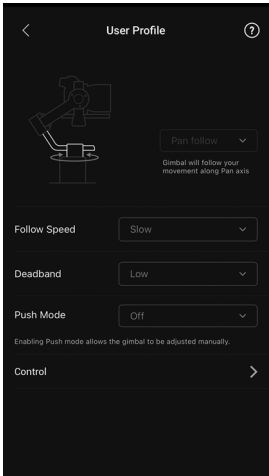
오토 튠을 누르면 짐벌이 짐벌 설정의 무게를 기준으로 결과를 자동으로 계산합니다.

캘리브레이션이 끝나면 화면 하단에 자세한 모터 진단 결과가 표시됩니다. 짐벌의 균형이 제대로 잡히면 모터의 전력 값이 ± 5 범위 내에 있어야 합니다. 특정 축의 소비전력이 지속적으로 이 범위를 벗어나는 경우에는, 짐벌의 기계적 균형을 확인하십시오.



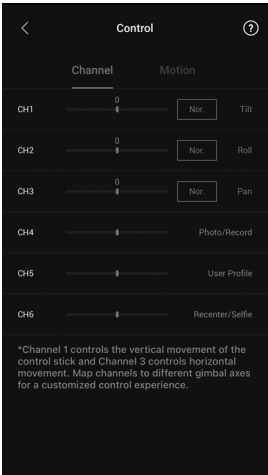
사용자 프로필

이 페이지에서 짐벌 모드, 팔로우 속도, 데드밴드, 수동 조정 모드 및 조이스틱 제어를 설정할 수 있습니다. 데드밴드는 카메라의 팬, 틸트 및 롤 움직임을 변환하기 전에 짐벌이 얼마나 많은 움직임을 허용할지를 결정합니다.

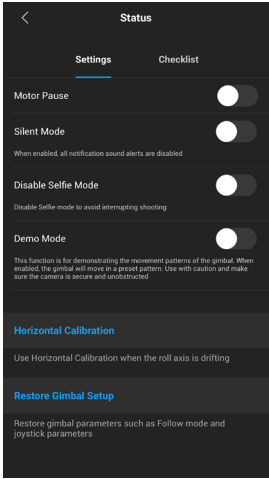


제어 설정

채널	채널 표시기는 조종기를 구성할 때 피드백을 제공합니다. 팬, 틸트 및 롤 채널은 재할당할 수 있으며 각 축의 방향을 반대로 설정할 수도 있습니다. 정방향이란 이동 방향이 조이스틱과 동일함을 의미합니다. 역방향은 이동 방향이 조이스틱과 반대라는 것을 의미합니다. 조이스틱을 사용할 때는 기본적으로 틸트 및 팬 축에 매핑되는 CH1 및 CH3만 제어할 수 있습니다. 화면 오른쪽에 있는 축의 이름을 누르면 채널 매핑을 맞춤 설정할 수 있습니다.
모션	각 축에 대한 데드밴드, 최대 속도, 평활도 및 엔드포인트를 조정하여 조이스틱 제어를 설정할 수 있습니다. 각 설정에는 세 가지 기본 프로필이 있습니다.
데드밴드	데드밴드 값이 클수록 짐벌의 실제 움직임으로 변환하기 위해 스틱을 더 많이 움직여야 합니다.
최대 속도	조종기로 제어하는 회전 속도를 조정할 수 있습니다.
평활도	짐벌의 감도를 제어할 수 있습니다.
엔드포인트	엔드포인트를 설정하여 짐벌의 회전 범위를 제한합니다. 팬 축에는 슬립 링이 있어서 엔드포인트를 180°로 설정하면 짐벌이 연속으로 회전할 수 있습니다. 틸트 축에서는 필요에 따라 엔드포인트를 설정할 수 있습니다. 일부 긴 렌즈는 짐벌 프레임에 닿을 수 있습니다. 이러한 경우는 엔드포인트 각도를 설정하여 방지할 수 있습니다.



상태



설정

모터 일시 정지, 무음 모드, 수평 캘리브레이션, 짐벌 설정 복원 같은 더 많은 기능을 사용하십시오.

체크리스트

블루투스과 카메라의 연결 상태를 표시합니다. 짐벌 상태가 비정상일 경우, 상태 정보가 여기에 표시됩니다.

그립 및 내장 배터리

DJI RS 4에 장착된 BG21 그립에는 약 12시간의^[1] 짐벌 최대 작동 시간을 제공하는 3000mAh 배터리가 내장되어 있습니다. DJI RS 4 Pro에 장착된 BG30 그립에는 약 13시간의^[1] 짐벌 최대 작동 시간을 제공하는 1950mAh 배터리가 내장되어 있습니다. 두 짐벌 모두 BG70 고용량 배터리 그립과 호환되어 DJI RS 4와 DJI RS 4 Pro의 작동 시간이 각각 29.5시간 및 29시간으로^[2] 연장되므로 장시간 촬영 작업 시 중단 없이 전원을 공급합니다.

[1] 수평 및 정지 상태의 균형이 잡힌 짐벌로 측정한 값. 짐벌이 작동 중인 경우, 작동 시간이 감소합니다.

[2] 짐벌이 수평 및 정지 상태에서 균형을 이룬 실험실 환경의 24°C에서 측정한 값(참조용으로만 사용).

안전 가이드

⚠ 경고 제대로 따르지 않는 경우 재산 피해, 부수적 손해, 심각한 부상을 당할 가능성이 있거나 외상을 입을 가능성이 높은 절차를 표시합니다.

⚠ 경고 제대로 따르지 않는 경우 물리적 재산 피해 및 사소한 부상을 당할 가능성이 있는 절차를 표시합니다.

⚠ 경고

제품을 작동하기 전에 사용자 매뉴얼을 읽고 제품 기능을 숙지하십시오. 제품을 올바르게 작동시키지 않으면 제품과 개인적 재산에 피해가 발생하거나 심각한 부상을 입을 수 있습니다. 본 제품은 정교하게 제작되었습니다. 일반 상식선에서 주의를 기울여 작동해야 하며 기계를 다루는 기본적인 지식도 어느 정도 필요합니다. 책임감을 가지고 안전한 방식으로 작동하지 않으면 부상을 입거나 제품 또는 기타 재산 피해가 발생할 수 있습니다.

본 제품은 성인의 직접적인 감독 없이 어린이가 사용할 수 없습니다. 호환되지 않는 구성품과 함께 사용하거나 SZ DJI TECHNOLOGY CO., LTD에서 제공하는 설명서에 기재되어 있지 않은 방식으로 본 제품을 변경하지 마십시오. 이 안전 가이드에는 안전, 작동 및 유지 보수와 관련된 지침이 포함되어 있습니다. 제품을 올바르게 작동하고 재산 피해 또는 심각한 부상을 방지하려면 제품을 조립, 설정 또는 사용하기 전에 사용자 매뉴얼에 있는 모든 지침 및 경고를 읽고 따라야 합니다.

화재, 심각한 부상 및 재산 피해를 방지하려면 그립을 사용, 충전 또는 보관할 때 다음 안전 가이드를 준수하십시오.

⚠ 경고

그립 사용

1. 그립에 어떤 종류의 액체도 닿지 않게 하십시오. 그립을 비 내리는 곳이나 습기가 있는 곳에 두지 마십시오. 그립을 물에 빠뜨리지 마십시오. 배터리 내부에 물이 닿으면 화학적 분해가 일어나 배터리에 불이 붙거나 폭발할 가능성이 있습니다.
2. 실수로 그립을 물에 빠뜨린 경우 즉시 꺼내어 안전한 야외에서 말리십시오. 그립이 완전히 마를 때까지 그립과 일정 거리를 유지하십시오. 그립은 다시 사용하지 말고 그립 폐기 섹션의 설명에 따라 올바르게 폐기하십시오.
3. 화재가 발생하는 경우 물, 모래, 소방담요 또는 소화기를 사용하여 불을 끄십시오.
4. DJI 정품이 아닌 배터리를 사용하지 마십시오. 새 배터리는 www.dji.com에서 구매하실 수 있습니다. DJI는 DJI 정품이 아닌 배터리로 인해 발생하는 손상에 대해서 책임을 지지 않습니다.

5. 팽창되거나 균열이 있거나 손상된 그림은 사용하거나 충전하지 마십시오. 그림에 이상이 있는 경우 DJI 또는 DJI 공인 딜러에 연락하여 도움을 받으십시오.
6. 그림은 -20~45°C 온도 범위 내에서 사용해야 합니다. 50°C가 넘는 환경에서 그림을 사용하면 화재 또는 폭발 위험이 있습니다. -10°C 미만에서 그림을 사용하면 영구적 손상이 발생할 수 있습니다.
7. 강한 정전기 또는 전자가기 있는 환경에서는 그림을 사용하지 마십시오. 그렇지 않으면 배터리 제어반이 오작동을 일으킬 수 있습니다.
8. 어떠한 방식으로든 그림을 분해하거나 그림에 구멍을 뚫지 마십시오. 배터리에 균열이 발생해 불이 붙거나 폭발할 수 있습니다.
9. 배터리를 떨어뜨리거나 배터리에 충격을 가하지 마십시오. 그림 위에 무거운 물체를 두지 마십시오.
10. 배터리 내부의 전해질은 부식성이 강한 물질입니다. 피부에 접촉하거나 눈에 들어간 경우 최소 15분 동안 흐르는 깨끗한 물로 해당 부위를 닦은 다음 즉시 의사의 진찰을 받으십시오.
11. 떨어뜨린 그림은 사용하지 마십시오.
12. 배터리에 열을 가하지 마십시오. 그림을 전자레인지나 고압 용기에 넣지 마십시오.
13. 그림을 수동으로 합선시키지 마십시오.
14. 그림 단자는 깨끗하고 마른 천으로 닦아서 청결하게 유지하십시오.

그림 충전

1. 충전 중에는 그림을 방치하지 마십시오. 카펫 또는 목재와 같은 가연성 물질이나 가연성 표면 근처에서 그림을 충전하지 마십시오.
2. 5~40°C 온도 범위 밖에서 그림을 충전하면 누출, 과열 또는 배터리 손상의 원인이 될 수 있습니다. 이상적인 충전 온도 범위는 22~28°C입니다.

그림 보관

1. 동물이 접근할 수 없고 어린이의 손이 닿지 않는 곳에 그림을 보관하십시오.
2. 그림을 장기간 보관하는 경우, 배터리 잔량이 30~50% 사이가 될 때까지 그림을 충전하십시오.
3. 난로 또는 히터 등 열원 근처에 그림을 두지 마십시오. 더운 날에는 그림을 차량 안에 두지 마십시오. 이상적인 보관 온도는 22~28°C입니다.
4. 그림을 건조한 상태로 유지하십시오.

그림 유지 보수

1. 온도가 너무 높거나 낮을 때는 그림을 사용하지 마십시오.
2. 온도가 45°C를 넘거나 0°C 미만인 환경에는 배터리를 보관하지 마십시오.

여행 시 주의사항

1. 그림을 소지하고 비행기에 탑승할 때는 미리 배터리 잔량을 30% 미만으로 방전시켜야 합니다. 그림은 방화 설비가 갖춰진 장소에서만 방전하고 환기가 잘 되는 장소에 보관하십시오.
2. 안경, 시계, 보석류 및 머리핀 등 금속 물체가 없는 곳에 그림을 보관하십시오.
3. 손상된 그림 또는 배터리 잔량이 30%를 넘는 그림은 운반하지 마십시오.

그림 폐기

그림은 완전히 방전된 상태에서 특정 재활용 상자에 넣어 폐기하십시오. 일반 쓰레기통에 그림을 버리지 마십시오. 배터리 폐기 및 재활용 관련 현지 규정을 엄격히 준수하시기 바랍니다.

알림

그립 사용

1. 그립을 사용할 때는 매번 완전히 충전되어 있는지 먼저 확인하십시오.
2. 배터리 부족 경고가 나타나면 가능한 한 빨리 그립을 충전하십시오.

그립 충전

1. 그립은 충전 완료 시 충전이 중지되도록 설계되었습니다. 그러나 충전 진행 상태를 모니터링하고 완전히 충전되었을 때 집벌을 분리하는 것이 좋습니다.

그립 보관

1. 그립을 10일 이상 사용하지 않는 경우 40~65% 수준으로 방전시키십시오. 이렇게 하면 배터리 사용 시간을 크게 늘릴 수 있습니다.
2. 그립을 장기간 보관하여 배터리가 방전되면 그립이 절전 모드로 들어갑니다. 그립을 재충전하면 절전 모드가 종료됩니다.
3. 장기간 보관 시에는 집벌에서 그립을 분리하여 보관하십시오.

그립 유지 보수

1. 장기간 사용하지 않으면 배터리 사용 시간이 줄어든 수 있습니다.
2. 양호한 상태를 유지하려면 3개월마다 그립을 완전히 방전시킨 다음 충전하십시오.

그립 폐기

1. 그립이 비활성화되고 배터리를 완전히 방전시킬 수 없는 경우, 전문 배터리 폐기 또는 재활용 기관에 연락하여 도움을 받으십시오.
2. 과방전 후 그립의 전원을 켤 수 없는 경우 즉시 폐기하십시오.

유지 보수

짐벌은 방수되지 않습니다. 사용 중에 먼지나 물에 노출되지 않도록 주의하십시오. 사용 후 부드럽고 마른 천으로 짐벌을 닦는 것이 좋습니다. 짐벌에 세정액을 분사하지 마십시오.

사양

	DJI RS 4	DJI RS 4 Pro
주변 장치		
액세서리 포트	Ronin 시리즈 액세서리(RSA)/ NATO 포트	Ronin 시리즈 액세서리(RSA)/ NATO 포트
	1/4"-20 마운트 구멍	1/4"-20 마운트 구멍
	콜드 슈	콜드 슈
	동영상 전송 포트(USB-C)	동영상 전송/LIDAR 거리측정기 포트(USB-C)
	RSS 카메라 제어 포트(USB-C)	RSS 카메라 제어 포트(USB-C)
	포커스 모터 포트(USB-C)	포커스 모터 포트(USB-C)
배터리	모델명: BHX711-3000-7.2V	모델명: BG30-1950mAh-15.4V
	유형: LiPo 2S	유형: LiPo 4S
	용량: 3000 mAh	용량: 1950 mAh
	에너지: 21 Wh	에너지: 30 Wh
	최대 작동 시간: 12시간 ^[1]	최대 작동 시간: 13시간 ^[1]
	충전 시간: 약 2.5시간 ^[2]	충전 시간: 약 1.5시간 ^[3]
	권장 충전 온도: 5°~40 °C	권장 충전 온도: 5°~40 °C
연결	Bluetooth 5.1	Bluetooth 5.1
	충전 포트(USB-C)	충전 포트(USB-C)
Ronin 앱 요구사항	iOS 11.0 이상	iOS 11.0 이상
	Android 8.0 이상	Android 8.0 이상
지원 언어	영어, 중국어(간체), 중국어(번체), 독일어, 프랑스어, 한국어, 일본어, 스페인어, 브라질 포르투갈어, 러시아어, 태국어	영어, 중국어(간체), 중국어(번체), 독일어, 프랑스어, 한국어, 일본어, 스페인어, 브라질 포르투갈어, 러시아어, 태국어

작동 성능

실험 시 탑재 하중	3 kg	4.5 kg
최대 제어 가능 회전 속도	팬: 360°/초	팬: 360°/초
	틸트: 360°/초	틸트: 360°/초
	롤: 360°/초	롤: 360°/초
기계적 범위	팬 축: 360° 연속 회전	팬 축: 360° 연속 회전
	롤 축: -95~+240°	롤 축: -95~+240°
	틸트 축: -112~+214°	틸트 축: -112~+214°

기계적 및 전기적 특성

작동 주파수	2.4000~2.4835 GHz	2.4000~2.4835 GHz
블루투스 송신기 출력	<8 dBm	<8 dBm
작동 온도	-20~45 °C	-20~45 °C
무게	짐벌: 약 1066 g	짐벌: 약 1242 g
	그립: 약 203 g	그립: 약 265 g
	확장 그립/삼각대 (플라스틱): 약 183 g	확장 그립/삼각대 (금속): 약 226 g
	퀵 릴리즈 플레이트 (상/하): 약 98 g	퀵 릴리즈 플레이트 (상/하): 약 110 g
크기	접은 상태: 접었을 때: 245×255× 75 mm (L×W×H. 카메라, 그립, 확장 그립/삼각대 제외)	접은 상태: 접었을 때: 271×283× 75 mm (L×W×H. 카메라, 그립, 확장 그립/삼각대 제외)
	펼친 상태: 펼쳤을 때: 370×191×189 mm (L×W×H. 높이: 그립 포함. 확장 그립/삼각대 제외)	펼친 상태: 펼쳤을 때: 416×223×202 mm (L×W×H. 높이: 그립 포함. 확장 그립/삼각대 제외)

- [1] 수평 및 정지 상태의 균형이 잡힌 짐벌로 측정된 값. 짐벌이 작동 중인 경우, 작동 시간이 감소합니다.
- [2] 18W 고속 충전을 지원하는 충전기로 측정된 값. PD 프로토콜을 지원하는 충전기 사용을 권장합니다.
- [3] 24W 고속 충전을 지원하는 충전기로 측정된 값. QC 2.0 또는 PD 프로토콜을 지원하는 충전기 사용을 권장합니다.

고객 지원



문의
DJI 고객지원

본 내용은 사전 고지 없이 변경될 수 있습니다.



<https://www.dji.com/rs-4/downloads>

<https://www.dji.com/rs-4-pro/downloads>

이 문서에 관한 질문은 DocSupport@dji.com으로 메일을 보내주십시오.

DJI는 DJI의 상표입니다.

Copyright © 2024 DJI OSMO All Rights Reserved.