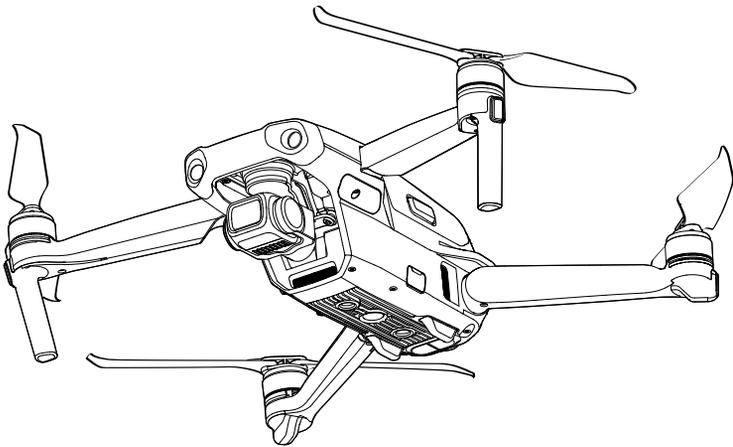


MAVIC AIR 2

사용자 매뉴얼

v1.0

2020.05



키워드 검색

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

항목으로 이동

목차에서 전체 항목의 목록을 볼 수 있습니다. 항목을 클릭하면 해당 섹션으로 이동합니다.

이 문서 인쇄

이 문서는 고해상도 인쇄를 지원합니다.

매뉴얼 참고 사항

범례

경고

중요

힌트 및 팁

참조

첫 비행 전 읽어야 할 내용

DJI™ MAVIC™ Air 2를 사용하기 전에 아래 문서를 읽어보시기 바랍니다.

1. 구성품, 고지 사항 및 안전 가이드
2. 퀵 스타트 가이드
3. 사용자 매뉴얼

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

튜토리얼 동영상

Mavic Air 2를 안전하게 사용하는 방법을 설명하는 Mavic Air 2 튜토리얼 동영상을 보려면 아래 주소로 이동하거나 오른쪽의 QR 코드를 스캔하십시오.

<http://www.dji.com/mavic-air-2/video>



DJI Fly 앱 다운로드

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

Android 버전의 DJI Fly는 Android v6.0 이상에서 호환됩니다. iOS 버전의 DJI Fly는 iOS v10.0.2 이상에서 호환됩니다.



* 안전을 위해, 비행 중에 앱에 연결되지 않았거나 앱에 로그인하지 않은 경우에는 비행 높이와 거리가 각각 30m와 50m로 제한됩니다. 이 사항은 DJI Fly 및 DJI 기체와 호환되는 모든 앱에 적용됩니다.

맥북용 DJI Assistant 2 다운로드

맥북용 DJI Assistant 2는 <http://www.dji.com/mavic-air-2/downloads>에서 다운로드하십시오.



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

목차

매뉴얼 참고 사항	2
범례	2
첫 비행 전 읽어야 할 내용	2
튜토리얼 동영상	2
DJI Fly 앱 다운로드	2
매빅용 DJI Assistant 2 다운로드	2
제품 개요	6
소개	6
기체 준비	6
조종기 준비	7
기체 도표	8
조종기 도표	8
Mavic Air 2 활성화	9
기체	11
비행 모드	11
기체 상태 표시등	11
리턴 투 홈	12
비전 시스템 및 적외선 감지 시스템	16
인텔리전트 플라이트 모드	18
비행 기록계	23
프로펠러	23
인텔리전트 플라이트 배터리	24
짐벌 및 카메라	28
조종기	31
조종기 개요	31
조종기 사용	31
조종기 연동	35
DJI Fly 앱	37
홈	37
카메라 뷰	38

비행	42
비행 환경 요건	42
비행 제한 및 GEO 구역	42
비행 전 체크리스트	43
자동 이륙/착륙	44
모터 시동/정지	44
비행 테스트	45
부록	47
사양	47
컴파스 캘리브레이션	50
펌웨어 업데이트	51
A/S 정보	52

제품 개요

이 섹션에서는 Mavic Air 2를 소개하고 기체와 조종기의 구성품을 설명합니다.

제품 개요

소개

DJI Mavic Air 2는 적외선 감지 시스템과 전방, 후방 및 하향 비전 시스템을 모두 갖추고 있어 실내 및 야외 호버링과 비행 뿐만 아니라 자동 리턴 투 홈도 가능합니다. 장애물 감지 및 고급 조종사 지원 시스템(APAS) 3.0과 같은 DJI 시그니처 기술을 사용하면 복잡한 장면도 손쉽게 촬영할 수 있습니다. QuickShot, 파노라마 및 FocusTrack과 같은 인텔리전트 플라이트 모드를 즐기십시오. FocusTrack에는 ActiveTrack 3.0, Spotlight 2.0, POI 3.0를 포함합니다. Mavic Air 2는 완전히 안정화된 3축 짐벌 및 1/2" 센서 카메라로 4K/60fps 동영상 및 48MP 사진을 촬영합니다. 또한, 업데이트된 하이퍼랩스 기능은 8K 해상도를 지원합니다.

조종기에 내장된 DJI 장거리 전송 기술인 OCUSSYNC™ 2.0을 통해 최대 10km의 전송 범위를 제공하여 기체에서 모바일 기기의 DJI Fly 앱으로 최대 1080p의 동영상을 디스플레이합니다. 조종기는 2.4GHz와 5.8GHz에서 작동하며, 지연 없이 최상의 전송 채널을 자동으로 선택할 수 있습니다. 기체와 카메라는 내장 버튼으로 쉽게 제어할 수 있습니다.

Mavic Air 2는 최대 비행 속도가 68km/h이고 최대 비행시간은 34분이며, 조종기의 최대 실행 시간은 6시간입니다.

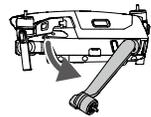
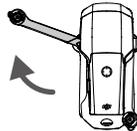
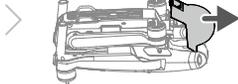


- 최대 비행시간은 무풍 환경에서 18km/h의 속도를 유지하며 비행한 값이며, 최대 비행 속도 또한 해수면 고도의 무풍 환경에서 측정했습니다. 이 값은 참조용으로만 사용해야 합니다.
- 조종기는 전자기 간섭이 없는 확 트인 넓은 야외에서 비행할 때 약 120m 고도에서 최대 전송 거리(FCC 기준)에 도달합니다. 최대 실행 시간은 모바일 기기를 충전하지 않고 실험실 환경에서 테스트했습니다. 이 값은 참조용으로만 사용해야 합니다.
- 일부 지역에서는 5.8GHz를 지원하지 않습니다. 현지 법률 및 규정을 준수하십시오.

기체 준비

기체는 모든 기체 암이 접힌 상태로 포장됩니다. 기체를 펼칠 때는 아래 단계를 따르십시오.

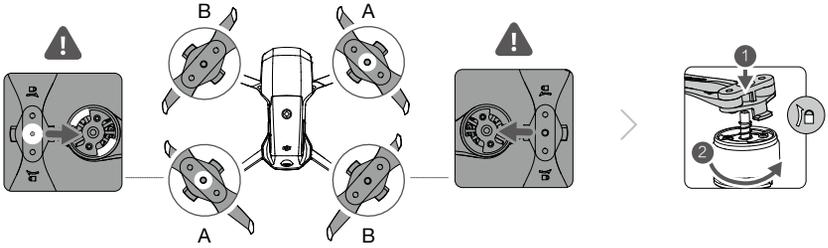
1. 카메라에서 짐벌 보호대 분리하기.
2. 전면 암 펼친 후, 후면 암 펼치기.



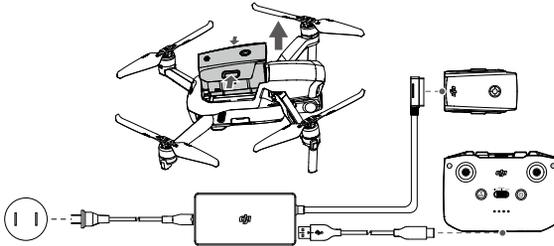
- 사용하지 않을 때는 짐벌 보호대를 부착해두십시오.

3. 프로펠러 부착하기

흰색으로 표시된 프로펠러를 흰색 표시가 있는 모터에 부착합니다. 프로펠러를 모터 위에 놓고 누른 다음 고정될 때까지 돌립니다. 남은 다른 프로펠러는 표시가 없는 모터에 부착합니다. 프로펠러 블레이드를 모두 펼칩니다.



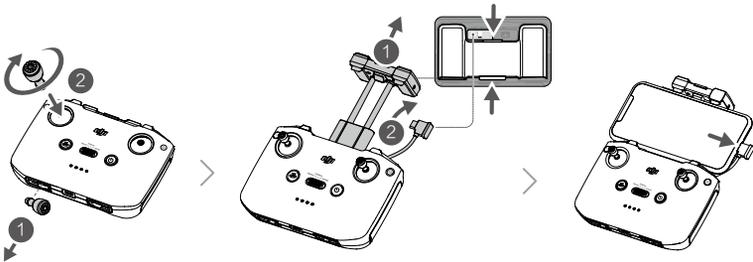
4. 모든 인텔리전트 플라이트 배터리는 안전을 위해 최대 절전 모드 상태로 배송됩니다. 처음 사용 시 제공된 충전기를 사용하여 인텔리전트 플라이트 배터리를 충전하고 활성화하십시오. 인텔리전트 플라이트 배터리 하나를 완전히 충전하는 데에는 약 1시간 35분이 소요됩니다.



- ⚠ • 후면 암을 펼치기 전에 먼저 전면 암을 펼치십시오.
- 기체에 전원을 공급하기 전에 짐벌 보호대를 분리하고 모든 암을 펼친 상태여야 합니다. 그렇지 않으면 기체 자체 진단에 영향을 줄 수 있습니다.

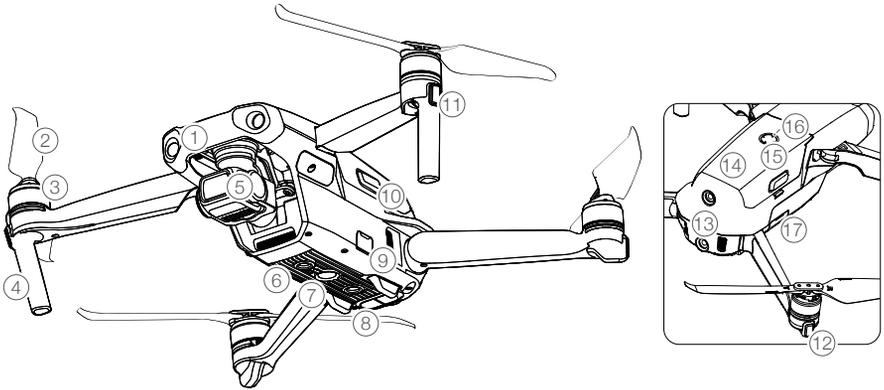
조종기 준비

1. 조종 스틱을 조종기의 보관 슬롯에서 꺼낸 후 제자리에 고정합니다.
2. 모바일 기기 홀더를 당겨 뺍니다. 모바일 기기 종류에 따라 적합한 조종기 케이블을 선택합니다. 라이트닝 커넥터 케이블, Micro USB 케이블 및 USB-C 케이블이 패키지에 포함되어 있습니다. 전화기 로고가 있는 케이블의 끝을 모바일 기기에 연결합니다. 모바일 기기가 고정되었는지 확인합니다.



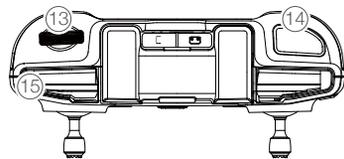
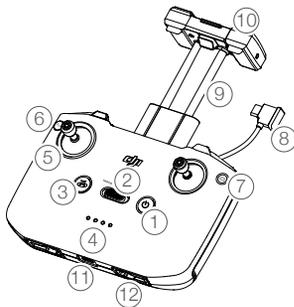
- ⚠ • Android 모바일 기기를 사용하는 경우 USB 연결 안내 메시지가 나타나면, 충전만 하기 옵션을 선택합니다. 그렇지 않으면, 연결이 실패할 수 있습니다.

기체 도표



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

조종기 도표



- | | |
|---|--|
| 1. 전원 버튼
한 번 누르면 현재 배터리 잔량이 표시됩니다. 한 번 누른 다음 다시 길게 누르면 조종기가 켜지거나 꺼집니다. | 3. 비행 일시정지/리턴 투 홈(RTH) 버튼
한 번 누르면 기체에 제동을 걸고 호버링 상태로 전환합니다(GPS 또는 비전 시스템을 사용할 수 있는 경우에만 가능). 버튼을 길게 누르면 RTH를 시작합니다. 기체가 마지막으로 기록된 홈포인트로 돌아옵니다. 다시 누르면 RTH가 취소됩니다. |
| 2. 비행 모드 전환 스위치
스포츠 모드, 일반 모드 및 삼각대 모드 중에서 전환합니다. | |

4. 배터리 잔량 LED
조종기의 현재 배터리 잔량을 표시합니다.
5. 조종 스틱
조종 스틱을 사용하여 기체 이동을 제어합니다. 비행 제어 모드는 DJI Fly에서 설정합니다. 조종 스틱은 탈착식이며 보관이 쉽습니다.
6. 사용자 설정 버튼
한 번 누르면 하단 보조등을 켜거나 끕니다. 두 번 누르면 짐벌을 중앙으로 복귀시키거나 짐벌을 아래로 기울입니다(기본 설정). DJI Fly에서 버튼 설정이 가능합니다.
7. 사진/동영상 전환
한 번 누르면 사진 모드와 동영상 모드 사이를 전환합니다.
8. 조종기 케이블
동영상 연동을 위해 조종기 케이블로 모바일 기기와 연결합니다. 모바일 기기에 따라 케이블을 선택합니다.
9. 모바일 기기 홀더
모바일 기기를 조종기에 단단히 고정시키는 데 사용됩니다.
10. 안테나
기체 제어 신호와 동영상 무선 신호를 중계합니다.
11. USB-C 포트
조종기를 충전하고 컴퓨터에 연결하기 위해 사용합니다.
12. 조종 스틱 보관 슬롯
조종 스틱을 보관합니다.
13. 짐벌 다이얼
카메라의 기울기를 제어합니다.
14. 셔터/녹화 버튼
한 번 누르면 사진을 촬영하거나 녹화를 시작 또는 중지합니다.
15. 모바일 기기 슬롯
모바일 기기를 고정하는데 사용됩니다.

Mavic Air 2 활성화

Mavic Air 2는 처음 사용하기 전에 활성화 작업이 필요합니다. 기체 및 조종기의 전원을 켜 후 화면의 지침에 따라 DJI Fly를 사용하여 Mavic Air 2를 활성화합니다. 활성화하려면 인터넷에 연결해야 합니다.

기체

이 섹션에서는 비행 컨트롤러와 전방, 후방 및 하향 비전 시스템 그리고 인텔리전트 플라이트 배터리에 대해 소개합니다.

기체

Mavic Air 2에는 비행 컨트롤러, 비디오 다운로드 시스템, 비전 시스템, 적외선 감지 시스템, 추진력 시스템 및 인텔리전트 플라이트 배터리가 포함되어 있습니다.

비행 모드

Mavic Air 2에는 세 가지 비행 모드 외에도 기체가 특정 상황에서 전환되는 네 번째 비행 모드가 있습니다. 비행 모드는 조종기에서 비행 모드 전환 스위치를 사용하여 전환할 수 있습니다.

일반 모드 (N 모드): 기체는 GPS 및 전방, 후방, 하향 비전 시스템 그리고 적외선 감지 시스템을 활용하여 자체 위치를 결정하고 안정화합니다. GPS 신호가 강할 경우, 기체는 자체 위치를 결정하고 안정화하기 위해 GPS를 이용합니다. GPS가 약하고 조명 상태가 충분할 경우, 기체는 비전 시스템을 이용해 자체 위치를 결정하고 안정화합니다. 전방, 후방, 하향 비전 시스템이 활성화되고 조명 상태가 충분할 때 최대 틸트각은 20°이고, 최대 비행 속도는 12m/s입니다.

스포츠 모드 (S 모드): 스포츠 모드에서 기체는 GPS를 이용해 위치를 결정하고 기체 반응은 민첩성과 속도에 최적화되어 조종 스틱 이동에 더 민감하게 반응합니다. 최대 비행 속도는 19m/s입니다. 장애물 감지는 스포츠 모드에서 비활성화됩니다.

삼각대 모드 (T 모드): 삼각대 모드는 일반 모드에 기반하고 있으나 비행 속도가 제한되어 촬영 중에 기체가 더욱 안정적입니다.

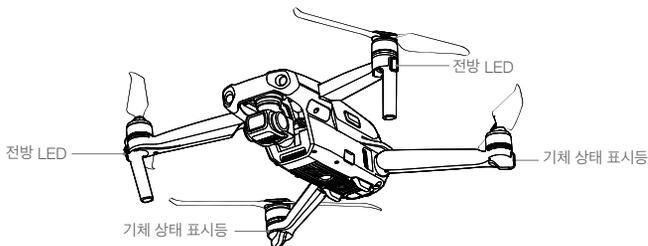
비전 시스템을 이용할 수 없거나 비활성화되어 있고 GPS 신호가 약하거나 콤파스에 간섭이 발생하는 경우에는 기체가 자동으로 자세(ATTI) 모드로 전환됩니다. ATTI 모드에서는 기체가 주변의 영향을 더 쉽게 받을 수 있습니다. 바람 등의 환경적 요소는 수평 이동을 야기하여 위험할 수 있으며 특히 협소한 공간에서 비행할 경우 더욱 그렇습니다.



- 전방 및 후방 비전 시스템은 스포츠 모드에서 비활성화되며, 기체가 경로상에 장애물을 자동으로 감지할 수 없다는 의미입니다.
- 스포츠 모드에서는 기체의 최대 속도와 제동거리가 큰 폭으로 증가합니다. 무풍 환경에서 최소 30m의 제동거리가 필요합니다.
- 스포츠 모드에서는 하강 속도가 큰 폭으로 증가합니다. 무풍 환경에서 최소 10m의 제동거리가 필요합니다.
- 스포츠 모드에서는 기체의 반응성이 크게 향상되어 조종기에서 조종 스틱을 조금만 움직여도 기체가 상당히 먼 거리를 이동합니다. 비행 중 적절한 이동 공간을 유지해야 합니다.

기체 상태 표시등

Mavic Air 2는 전방 LED와 기체 상태 표시등이 있습니다.



전방 LED는 기체의 방향을 보여주며 기체가 커질 때 기체의 전방을 나타내기 위해 빨간색으로 일정하게 유지됩니다. 기체 상태 표시등은 기체의 비행 제어 시스템의 상태를 알려줍니다. 기체 상태 표시등에 대한 자세한 내용은 아래 표를 참조하십시오.

기체 상태 표시등 상태

	색상	동작	기체 상태의 설명
정상 상태			
	빨간색, 초록색 및 노란색 교대	깜박임	전원을 켜고 자체 진단 테스트 수행
	노란색	네 번 깜박임	비행 준비
	초록색	느리게 깜박임	GPS 사용
	초록색	주기적으로 두 번 깜박임	전방 및 하향 비전 시스템 사용
	노란색	느리게 깜박임	GPS, 전방 비전 시스템 또는 하향 비전 시스템을 사용하지 않음
	초록색	빠르게 깜박임	제동 중
경고 상태			
	노란색	빠르게 깜박임	조종기 신호가 끊김
	빨간색	느리게 깜박임	배터리 부족
	빨간색	빠르게 깜박임	심각한 배터리 부족
	빨간색	깜박임	IMU 오류
	빨간색	일정하게 유지	심각한 오류
	빨간색과 노란색 교대	빠르게 깜박임	컴퍼스 캘리브레이션 필요

리턴 투 홈

리턴 투 홈(RTH) 기능을 사용하면 GPS 신호가 강할 때 마지막으로 기록된 홈포인트로 기체를 귀환시킵니다. RTH의 3가지 유형: 스마트 RTH, 배터리 부족 RTH, 페일세이프 RTH. 이 섹션에서는 이 세 가지 유형의 RTH에 대해 자세히 설명합니다. 조종기가 기체의 움직임을 제어할 수 있는 동안 비행 중 비디오 링크 신호가 .

	GPS	설명
홈포인트		기본 홈포인트는 기체에 강한 GPS 신호  (즉, 흰색 GPS 아이콘에 흰색 막대가 4개 이상 있음)가 수신된 첫 번째 위치입니다. 홈포인트가 기록된 후 기체 상태 표시등이 녹색으로 빠르게 깜박입니다.

스마트 RTH 시작하라는 메시지가 표시됩니다. RTH는 취소할 수 있습니다.

GPS 신호가 충분히 강하면 스마트 RTH를 사용하여 기체를 홈포인트로 귀환시킬 수 있습니다. 스마트 RTH는 DJI Fly 앱에서  아이콘을 누르거나 조종기의 RTH 버튼을 신호음이 날 때까지 길게 누르면 시작할 수 있습니다. 스마트 RTH를 종료할 때는 DJI Fly 앱에서  아이콘을 누르거나 조종기의 RTH 버튼을 누르면 됩니다.

스마트 RTH는 직선 RTH와 절전 RTH를 포함합니다.

직선 RTH 절차:

1. 홈포인트가 기록됩니다.
2. 스마트 RTH가 시작됩니다.
3. a. RTH 절차가 시작되었을 때 기체가 홈포인트에서 20m 이상 떨어진 곳에 있으면, 기체는 방향을 조정하여 사전 설정된 RTH 고도로 올라간 다음 홈포인트로 비행합니다. 만약 현재 고도가 RTH 고도보다 높은 경우에는 기체가 현재 고도에서 홈포인트로 비행합니다.
 - b. RTH 절차가 시작될 때 기체가 홈포인트로부터 5~20m 거리에 있을 경우, 기체는 방향을 조정하여 현재 고도에서 홈포인트로 비행합니다.
 - c. RTH 절차가 시작될 때 기체가 홈포인트에서 5m 미만인 경우에는 즉시 착륙합니다.
4. 홈포인트에 도달하면 기체가 착륙한 다음 모터가 정지합니다.

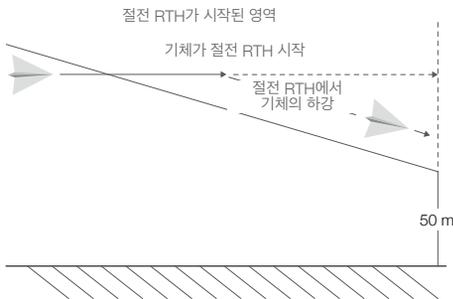


- RTH가 DJI Fly 앱을 통해 시작되고 기체가 홈포인트로부터 5m 이상 떨어져 있을 경우, 앱에는 사용자가 착륙 옵션을 선택하도록 메시지가 표시됩니다.

절전 RTH 절차:

직선 RTH 동안에 홈포인트로부터 거리가 너무 멀고 고도가 너무 높을 경우, 기체는 전원을 절약하기 위해 절전 RTH로 들어갑니다.

절전 RTH는 자동으로 시작됩니다. 기체는 최적의 거리와 각도(수평 16.7°)를 계산한 다음 홈포인트로 비행합니다. 기체가 홈포인트의 50m 상공에 도달하면, 착륙하고 착륙 후 모터가 정지합니다.



배터리 부족 RTH

배터리 부족 RTH는 인텔리전트 플라이트 배터리의 잔량이 안전한 기체 귀환에 영향을 줄 수 있는 수준까지 떨어질 때 실행됩니다. 이 메시지가 표시되면 즉시 호프포인트 복귀 또는 기체 착륙을 실행하십시오.

DJI Fly는 배터리 잔량이 낮을 때 경고를 표시합니다. 10초 동안 아무런 조치를 취하지 않으면 기체가 자동으로 호프포인트로 돌아옵니다.

사용자는 조종기에서 RTH 버튼이나 비행 일시 정지 버튼을 눌러 RTH를 취소할 수 있습니다. 배터리 부족 경고 후 RTH를 취소하면 인텔리전트 플라이트 배터리에 기체를 안전하게 착륙할 수 있는 충분한 전원이 없어서 기체가 충돌하거나 분실될 수 있습니다.

현재 배터리 잔량이 현재 고도에서 기체가 하강할 수 있는 정도만 남은 경우 기체가 자동으로 착륙합니다. 자동 착륙은 취소할 수 없지만 조종기를 사용하여 착륙 과정에서 기체의 방향을 바꿀 수는 있습니다.

페이세이프 RTH

호프포인트가 올바르게 기록되고 콤파스가 정상적으로 작동하는 상태에서 조종기 신호가 11초 이상 감지되지 않으면 페이세이프 RTH가 자동으로 활성화됩니다. 기체는 원래 비행 경로에서 50m 뒤로 비행한 다음 직선 RTH에 들어갑니다.

50m 비행 후:

1. 기체가 호프포인트에서 20m 미만으로 떨어져 있는 경우, 현재 고도에서 다시 호프포인트로 비행합니다.
2. 만약 기체가 호프포인트에서 20m 이상 떨어져 있고 현재 고도가 사전 설정된 RTH 고도보다 높은 경우에는 기체가 현재 고도에서 다시 호프포인트로 비행합니다.
3. 기체가 호프포인트에서 20m 이상 떨어져 있고 현재 고도가 사전 설정된 RTH 고도보다 낮을 경우, 기체는 사전 설정된 RTH 고도로 상승한 다음 다시 호프포인트로 비행합니다.

RTH 도중 장애물 회피

기체가 상승 중인 경우:

1. 전면에서 장애물이 감지될 경우 기체는 제동을 걸고, 계속 상승하기 전에 안전한 거리에 도달할 때까지 후방으로 비행합니다.
2. 뒤에서부터 장애물이 감지될 경우 기체는 제동을 걸고, 계속 상승하기 전에 안전한 거리에 도달할 때까지 전방으로 비행합니다.
3. 기체 아래에 장애물이 감지될 경우 동작에 변화가 없습니다.

기체가 전방으로 비행 중인 경우:

1. 전방에서 장애물이 감지될 경우 기체는 제동을 걸고, 안전한 거리까지 후방으로 비행합니다. 장애물이 감지되지 않을 때까지 상승하고 추가로 5m 더 상승한 다음 전방으로 계속 비행합니다.
2. 기체 뒤에서 장애물이 감지될 경우 동작에 변화가 없습니다.
3. 장애물이 아래에서 감지될 경우 기체는 제동을 걸고 전방으로 비행하기 전에 장애물이 감지되지 않을 때까지 상승합니다.



- RTH 중, 기체는 양쪽 측면 및 뒷쪽의 장애물을 감지하거나 피할 수 없습니다.
- RTH에서 상승 중인 경우, 조종 스틱을 가속이나 감속하도록 움직일 때를 제외하고 기체를 조종할 수 없습니다.
- GPS 신호가 약하거나 없는 경우에는 기체가 호프포인트로 돌아올 수 없습니다. RTH가 시작된 후 GPS 신호가 약하거나 사용할 수 없는 경우, 기체가 잠시 동안 제자리에서 호버링한 다음 착륙을 시작합니다.



- 비행 전에 매번 적합한 RTH 고도를 설정하는 것은 매우 중요합니다. DJI Fly 앱을 실행한 후, RTH 고도를 설정하십시오.
- 기체가 전방 및 후방 비전 시스템을 이용할 수 없는 경우에는 페일세이프 RTH 중에 장애물을 회피할 수 없습니다.
- RTH 동안 기체의 속도 및 고도는 조종기 신호가 정상일 경우 조종기 또는 DJI Fly 앱을 이용해 제어할 수 있습니다. 그러나, 기체의 방향과 비행 방향은 제어할 수 없습니다. 사용자가 피치 스틱을 밀어 가속하고 12m/s의 비행 속도를 초과할 경우 장애물을 회피할 수 없습니다.
- 기체가 RTH 중에 GEO 구역으로 비행할 경우, GEO 구역을 벗어날 때까지 하강하고 계속해서 홈포인트로 가거나 제자리에 호버링합니다.
- 풍속이 너무 높으면 기체가 홈포인트로 돌아올 수 없습니다. 주의해서 비행하십시오.

착륙 보호

스마트 RTH 중에 착륙 보호 기능이 활성화됩니다.

1. 착륙 보호 중에, 기체는 적절한 지면을 자동으로 감지하고 조심스럽게 착륙합니다.
2. 지면이 착륙하기에 적합하지 않다고 판단하면 Mavic Air 2는 호버링을 유지하며 파일럿의 승인을 기다립니다.
3. 착륙 보호 기능이 작동하지 않는 경우, 기체가 0.5m 아래로 하강하면 DJI Fly 앱에 착륙 여부를 묻는 메시지가 표시됩니다. 착륙하려면 스로틀 스틱을 아래로 당기거나 자동 착륙 슬라이더를 사용하십시오.

착륙 보호 기능은 배터리 부족 RTH와 페일세이프 RTH에서 활성화됩니다. 기체는 다음과 같이 작동합니다. 배터리 부족 RTH 및 페일세이프 RTH에서는 기체가 지상으로부터 2m에서 호버링하면서 착륙해도 되는지 조종사의 승인을 기다립니다. 스로틀을 1초 동안 아래로 당기거나 앱에서 자동 착륙 슬라이더를 사용하여 착륙시킬 수 있습니다. 착륙 보호 기능이 작동되고 기체는 위에 열거된 단계를 수행합니다.



- 착륙 중에는 비전 시스템이 비활성화됩니다. 기체를 착륙시킬 때는 주의를 기울여 주십시오.

정밀 착륙

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



- 착륙 보호는 정밀 착륙 동안에 활성화됩니다.
- 정밀 착륙 성능은 다음 조건에 따라 달라집니다.
 - a. 홈포인트는 이륙 시 기록되어야 하며 비행 중 변경되지 않아야 합니다. 그렇지 않으면, 기체에 홈포인트 지형 특성이 기록되지 않습니다.
 - b. 이륙하는 동안 기체는 수평으로 이동하기 전에 수직으로 7m 상승해야 합니다.
 - c. 홈포인트 지형 특성은 큰 차이 없이 유지되어야 합니다.
 - d. 홈포인트 지형 특성은 충분한 특징이 있어야 합니다.
 - e. 조명 조건이 너무 밝거나 어두워서는 안 됩니다.
- 정밀 착륙 중에 다음과 같은 동작이 가능합니다.
 - a. 착륙 속도를 높이려면 스로틀 스틱을 아래로 누르십시오.
 - b. 조종 스틱을 다른 방향으로 움직이면 정밀 착륙이 중단됩니다. 조종 스틱을 놓은 후 기체가 수직으로 하강합니다.

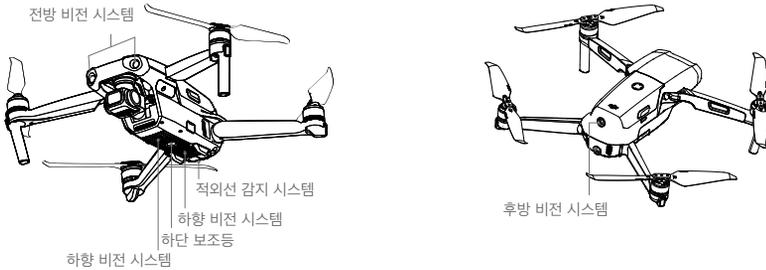
비전 시스템 및 적외선 감지 시스템

Mavic Air 2에는 적외선 감지 시스템 및 전방, 후방, 하향 비전 시스템이 장착되어 있습니다.

전방, 후방, 하향 비전 시스템은 각각 두 대의 카메라로 구성되어 적외선 감지 시스템은 2개의 3D 적외선 모듈로 구성됩니다.

하향 비전 시스템 및 적외선 감지시스템은 기체가 현재 위치를 유지하고, 제자리에서 더욱 정밀하게 호버링하며, 실내 또는 GPS를 사용할 수 없는 기타 환경에서도 비행할 수 있도록 지원합니다.

또한 기체 하단에 위치한 하방 보조등은 조명이 약한 조건에서 하향 비전 시스템의 가시성을 향상시킵니다.

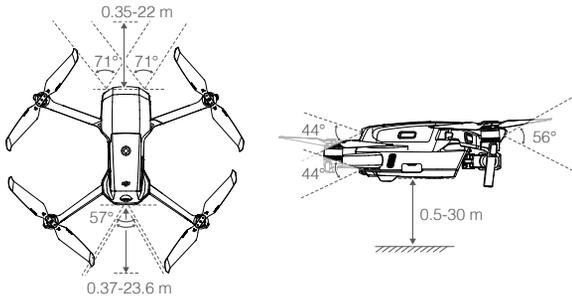


감지 범위

전방 비전 시스템: 감지 범위: 0.35~22m, FOV: 71°(수평), 56°(수직).

후방 비전 시스템: 감지 범위: 0.37~23.6m, FOV: 57°(수평), 44°(수직).

하향 비전 시스템: 하향 비전 시스템은 기체가 0.5~30m의 고도에 있을 때 가장 잘 작동하며, 작동 범위는 0.5~60m입니다.



비전 시스템 카메라 캘리브레이션

자동 캘리브레이션

기체에 설치된 비전 시스템 카메라는 공장에서 캘리브레이션된 것입니다. 비전 시스템 카메라에 이상이 감지될 경우, 기체는 자동으로 캘리브레이션을 실행하고 DJI Fly 앱에 메시지가 표시됩니다. 추가 작업은 필요하지 않습니다.

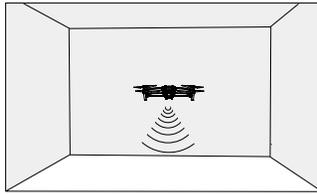
고급 캘리브레이션

자동 캘리브레이션 후에도 이상이 지속될 경우, 앱에 고급 캘리브레이션이 필요하다는 메시지가 표시됩니다. 고급 캘리브레이션은 매빅용 DJI Assistant 2를 사용해야 합니다. 아래의 단계에 따라 전방 비전 시스템 카메라를 먼저 캘리브레이션하고, 같은 단계를 반복하여 다른 비전 시스템 카메라도 캘리브레이션하십시오.



비전 시스템 사용

GPS를 사용할 수 없을 때, 표면이 깨끗한 질감이고 충분한 빛이 있는 경우 하향 비전 시스템이 활성화됩니다. 하향 비전 시스템은 기체가 0.5~30m 고도에 있을 때 가장 잘 작동합니다. 기체의 고도가 30m를 넘으면 비전 시스템에 영향이 생길 수 있기 때문에 특별한 주의가 필요합니다.



하향 비전 시스템을 사용하는 단계는 다음과 같습니다.

1. 기체가 일반 모드 또는 삼각대 모드에 있는지 확인합니다. 기체의 전원을 켭니다.
2. 이륙 후 기체가 제자리에서 호버링합니다. 기체 상태 표시등이 녹색으로 두 번 깜박이면서 하향 비전 시스템이 작동 중임을 표시하는지 확인합니다.

기체가 일반 모드 또는 삼각대 모드에 있고 DJI Fly 앱에서 장애물 감지가 활성화된 경우, 전방 및 후방 비전 시스템은 기체의 전원을 켤 때 자동으로 활성화됩니다. 기체는 전방 및 후방 비전 시스템을 사용하여 장애물을 감지하면 능동적으로 제동을 걸 수 있습니다. 전방 및 후방 비전 시스템은 조명이 적당하고 장애물이 분명하게 표시되거나 재질이 확실한 경우에 가장 잘 작동합니다.



- 비전 시스템은 명확한 패턴 변화가 없는 표면 위에서는 제대로 작동할 수 없습니다. 비전 시스템은 다음 상황에서 제대로 작동할 수 없습니다. 주의해서 기체를 조종하십시오.
 - a. 단색 표면(예: 완전히 검은색, 흰색, 빨간색, 녹색) 위로 비행하는 경우.
 - b. 반사가 잘 되는 표면 위로 비행하는 경우.
 - c. 물 또는 투명한 표면 위로 비행하는 경우.
 - d. 움직이는 표면 또는 물체 위로 비행하는 경우.
 - e. 조명이 자주 또는 심하게 변하는 영역에서 비행하는 경우.
 - f. 극도로 어둡거나(<10 렉스) 밝은(>40,000 렉스) 표면 위로 비행하는 경우.
 - g. 직외선을 강하게 반사하거나 흡수하는 표면(예: 거울) 위로 비행하는 경우.
 - h. 명확한 패턴 또는 결이 없는 표면 위로 비행하는 경우.

- ⚠ i. 동일한 반복 패턴 또는 결이 있는 표면(예: 동일한 디자인의 타일) 위로 비행하는 경우.
- j. 표면적이 작은 물체(예: 나뭇가지) 위로 비행하는 경우.
- 센서는 항상 깨끗하게 유지하십시오. 센서를 개조하지 마십시오. 먼지와 습기가 많은 환경에서 기체를 사용하지 마십시오.
- 기체에 충돌이 발생하면 카메라 캘리브레이션이 필요합니다. DJI Fly 앱에 캘리브레이션을 수행하라는 메시지가 표시되면 카메라를 캘리브레이션하십시오.
- 비가 내리거나 안개가 끼거나 또는 시야가 흐린 날에는 비행하지 마십시오.
- 이륙 전에는 항상 다음 사항을 확인하십시오.
 - a. 적외선 감지 및 비전 시스템 위에 스티커나 기타 장애물이 없는지 확인하십시오.
 - b. 적외선 감지 및 비전 시스템 위에 오물, 먼지 또는 물이 묻은 경우 부드러운 천으로 닦아내십시오. 알코올이 함유된 클렌저는 사용하지 마십시오.
 - c. 적외선 감지 및 비전 시스템의 유리가 손상된 경우 DJI 고객센터원으로 문의하십시오.
- 적외선 감지 시스템을 가로막지 마십시오.

인텔리전트 플라이트 모드

FocusTrack

FocusTrack에는 Spotlight 2.0, Active Track 3.0 및 Point of Interest 3.0가 포함되어 있습니다.

Spotlight 2.0: 카메라를 피사체에 고정된 상태로 자유롭게 비행할 수 있는 편리한 기능입니다. 롤 스틱을 움직여 피사체를 회전시키고, 피치 스틱을 움직여 피사체로부터 거리를 변경하고, 스로틀 스틱을 움직여 고도를 변경하고 팬 스틱을 움직여 프레임 설정을 조정합니다.

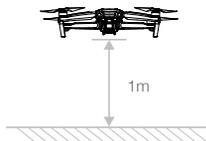
ActiveTrack 3.0: ActiveTrack 3.0에는 두 가지 모드가 있습니다. 롤 스틱을 움직여 피사체를 회전시키고, 피치 스틱을 움직여 피사체로부터 거리를 변경하고, 스로틀 스틱을 움직여 고도를 변경하고 팬 스틱을 움직여 프레임 설정을 조정합니다.

1. Trace (추적): 기체가 피사체를 일정한 거리에서 추적합니다. 일반 및 삼각대 모드에서 최대 비행 속도는 8m/s입니다. 피치 스틱을 움직일 때 이 모드에서는 장애물을 감지하고 피할 수 있음을 참고하십시오. 롤 및 스로틀 스틱을 움직일 때 기체는 장애물을 피할 수 없습니다. 스포츠 모드에서, 최대 비행 속도는 19m/s이며 기체는 장애물을 감지할 수 없습니다.
2. Parallel (평행): 기체가 피사체로부터 일정한 각도와 거리를 유지하면서 측면에서 추적합니다. 일반 및 삼각대 모드에서 최대 비행 속도는 12m/s입니다. 스포츠 모드에서 최대 비행 속도는 19m/s입니다. 기체는 평행 모드에서 장애물을 감지할 수 없습니다.

Point of Interest 3.0 (POI 3.0): 기체는 설정된 반경과 비행 속도로 피사체 주위를 돌며 추적합니다. 이 모드는 정지한 피사체와 움직이는 피사체를 모두 지원합니다. 피사체가 너무 빠르게 움직이면 추적할 수 없음을 유의하십시오.

FocusTrack 사용

1. 이륙 후 지면에서 1m 이상의 고도에서 호버링합니다.



2. 카메라 뷰에서 피사체 주위로 상자를 끌어놓아 FocusTrack을 활성화합니다.



3. FocusTrack이 시작됩니다. 기본 모드는 Spotlight입니다. 아이콘을 눌러 Spotlight, ActiveTrack [·] 및 POI (·) 사이를 전환합니다. 흔들기 제스처가 감지될 경우(한 손과 팔꿈치로 어깨보다 높이 흔들), ActiveTrack이 시작됩니다.
4. 셔터/녹화 버튼을 눌러 사진을 찍거나 녹화를 시작합니다. '재생' 메뉴에서 영상을 봅니다.

FocusTrack 종료

DJI Fly 앱에서 정지를 누르거나 조종기에서 비행 일시 정지 버튼을 한 번 눌러 FocusTrack을 종료합니다.



- 사람, 동물, 작은 물체나 가느다란 물체(예: 나뭇가지 또는 전선) 또는 투명한 물체(예: 물이나 유리)가 있는 구역에서는 FocusTrack을 사용하지 마십시오.
- 기체 주변의 물체에 주의를 기울이고 조종기를 사용하여 기체와 충돌을 피하십시오.
- 기체를 수동으로 작동합니다. 비상 시 비행 일시 정지 버튼을 누르거나 DJI Fly 앱에서 정지를 누릅니다.
- 다음 상황에서 FocusTrack을 사용할 때는 더욱 주의하십시오.
 - a. 추적 대상 피사체가 움직이는 곳이 평평한 곳이 아닌 경우.
 - b. 추적 대상 피사체가 움직이면서 모양이 심하게 바뀌는 경우.
 - c. 추적 대상 피사체가 장시간 시야에서 벗어나는 경우.
 - d. 추적 대상 피사체가 눈 덮인 표면 위를 움직이는 경우.
 - e. 추적 대상 피사체가 주변 환경과 비슷한 색상이나 패턴인 경우.
 - f. 조영이 극도로 낮거나(<300 렉스) 높은 경우(>10,000 렉스).
- FocusTrack을 사용할 때는 현지 개인정보 보호법과 규정을 준수하도록 하십시오.
- 자동차, 보트 및 사람(어린이가 아닌)만 추적하도록 권고합니다. 다른 피사체를 추적할 때는 주의해서 비행하십시오.
- 추적 중인 피사체와 다른 피사체가 근처를 지날 경우, 두 피사체가 실수로 바뀔 수도 있습니다.
- 제스처를 사용해 ActiveTrack을 활성화하는 경우, 기체는 처음 감지된 제스처를 수행하는 사람만 추적합니다. 사람과 기체 사이의 거리는 5~10m여야 하며, 기체의 기울기 각도는 60° 이하여야 합니다.

QuickShot

QuickShot 촬영 모드에는 Drone, Rocket, Circle, Helix, Boomerang 및 Asteroid가 있습니다. Mavic Air 2는 선택한 촬영 모드에 따라 녹화한 다음 자동으로 짧은 동영상을 생성합니다. 이렇게 생성된 동영상은 재생 메뉴에서 보거나 편집하거나 소셜 미디어에 공유할 수 있습니다.



Dronie: 기체가 카메라를 피사체에 고정된 상태로 후방으로 비행하면서 상승합니다.



Rocket: 기체가 카메라를 아래로 향한 채로 상승합니다.



Circle: 기체가 피사체 주위를 돕니다.



Helix: 기체가 피사체 주변을 나선형으로 돌면서 상승합니다.



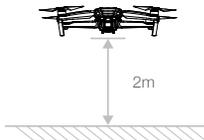
Boomerang: 기체가 타원형 경로를 따라 피사체 주위를 비행하면서, 시작 지점에서 멀어지도록 상승하고 다시 하강합니다. 기체의 시작 지점이 타원형 장축의 한쪽 끝을 형성하고, 장축의 다른 쪽 끝은 시작 지점으로부터 피사체의 반대쪽에서 있습니다. Boomerang을 사용할 때는 충분한 공간을 확보해야 합니다. 기체 주위에 최소 30m의 반경을 두고 기체 위로는 최소 10m의 반경을 확보해야 합니다.



Asteroid: 기체가 앞뒤로 비행하며, 여러 장의 사진을 찍고 다시 시작 지점으로 비행합니다. 생성된 동영상은 최고 지점의 파노라마로 시작한 다음 하강하는 모습을 보여줍니다. Asteroid를 사용할 때는 충분한 공간을 확보해야 합니다. 기체의 뒤로 최소 40m 그리고 위로 최소 50m 공간을 확보해야 합니다.

QuickShot 사용 방법

1. 이륙 후 지면에서 2m 이상의 고도에서 호버링합니다.



2. DJI Fly에서 촬영 모드 아이콘을 누른 다음 QuickShot을 선택하고 메시지를 따릅니다. 사용자는 촬영 모드를 사용하는 방법을 이해하고 주변 지역에 장애물이 없는지 확인해야 합니다.



3. 카메라 뷰에서 피사체에 표시된 원을 누르거나 피사체 주변으로 상자를 드래그해 피사체를 선택합니다. 촬영 모드를 선택하고 **Start**(시작)를 눌러 녹화를 시작합니다. 흔들기 제스처가 감지될 경우(한 손과 팔꿈치로 어깨 보다 높이 흔들), QuickShot이 시작됩니다. 촬영이 끝나면 기체가 원래 위치로 돌아옵니다.
4. 동영상상을 보려면  아이콘을 누릅니다.

QuickShot 종료

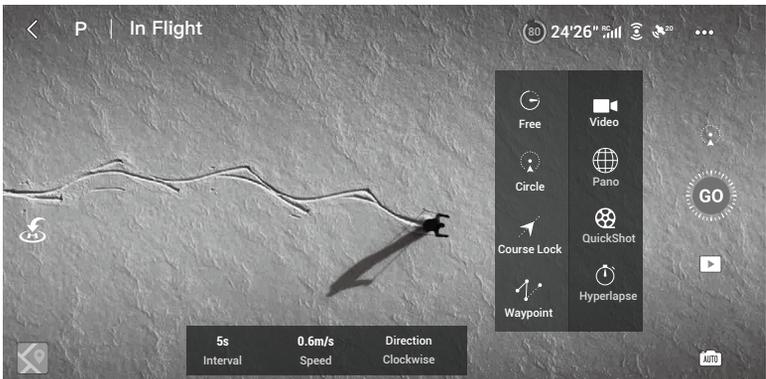
비행 일시중지/RTH 버튼을 한 번 누르거나 DJI Fly에서  아이콘을 눌러 QuickShot을 종료합니다. 기체는 제자리에서 호버링합니다.



- QuickShot은 건물과 기타 장애물이 없는 장소에서 사용하십시오. 비행경로에 사람, 동물 또는 기타 장애물이 없는지 확인하십시오. QuickShot 실행 중에 APAS는 비활성화됩니다. 장애물이 감지될 경우 기체는 제동을 걸고 제자리에 호버링합니다.
- 기체 주변의 물체에 주의를 기울이고 조종기를 사용하여 기체와 충돌을 피하십시오.
- 다음 상황에서는 QuickShot을 사용하지 마십시오.
 - a. 피사체가 장시간 차단되거나 시야에서 벗어나는 경우
 - b. 피사체가 기체로부터 50m 이상 떨어진 경우
 - c. 피사체와 주변의 색상 또는 패턴이 비슷한 경우
 - d. 피사체가 공중에 있는 경우
 - e. 피사체가 빠르게 움직이는 경우
 - f. 조명이 극도로 낮거나(<300 렉스) 높은 경우(>10,000 렉스)
- 건물과 가깝거나 GPS 신호가 약한 곳에서는 QuickShot을 사용하지 마십시오. 이런 곳에서 사용하면, 비행경로가 불안정해집니다.
- QuickShot을 사용할 때는 현지 개인정보 보호법과 규정을 준수하도록 하십시오.
- 제스처를 사용해 QuickShot을 활성화할 경우, 기체는 처음 감지된 제스처를 수행하는 사람만 추적합니다. 사람과 기체 사이의 거리는 5~10m여야 하며, 기체의 기울기 각도는 60° 이하여야 합니다.

하이퍼랩스

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



프리

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

1. 인터벌 시간, 동영상 길이 및 최대 속도를 설정합니다. 화면에서는 찍을 사진 장수와 촬영 시간을 표시합니다.
2. 셔터 버튼을 누르면 촬영이 시작됩니다.

서클

선택한 피사체 주변을 비행하며 기체가 자동으로 사진을 찍어 타임랩스 동영상을 생성합니다. 서클 모드를 사용하는 방법은 다음과 같습니다.

1. 인터벌 시간, 동영상 길이, 최대 속도를 설정합니다. 서클 모드는 시계 방향 또는 반시계 방향으로 이동하도록 선택할 수 있습니다. 화면에서는 찍을 사진 장수와 촬영 시간을 표시합니다.
2. 화면에서 피사체를 선택합니다.
3. 셔터 버튼을 누르면 촬영이 시작됩니다.
4. 팬 스틱과 짐벌 다이얼을 움직여 프레임을 조정하고, 틸트 스틱으로 피사체와의 거리를 조정합니다. 롤 스틱을 사용해 원형 이동 속도를 제어하고, 스로틀 스틱으로 수직 비행 속도를 제어합니다.

코스 락

코스 락 사용 방법에는 2가지가 있습니다. 첫 번째 방법은 기체의 방향이 고정되지만 피사체를 선택할 수 없습니다. 두 번째 방법은 기체의 방향이 고정되며 기체가 선택한 피사체 주위로 비행합니다. 코스 락을 사용하는 방법은 다음과 같습니다.

1. 인터벌 시간, 동영상 길이 및 최대 속도를 설정합니다. 화면에서는 찍을 사진 장수와 촬영 시간을 표시합니다.
2. 비행 방향을 설정합니다.
3. 해당되는 경우, 피사체를 선택합니다. 짐벌 다이얼과 팬 스틱을 사용해 프레임을 조정합니다.
4. 셔터 버튼을 누르면 촬영이 시작됩니다. 틸트 스틱과 롤 스틱을 움직여 수평 비행 속도를 제어하고 기체를 평행하게 움직입니다. 스로틀 스틱을 움직여 수직 기체 속도를 제어합니다.

웨이포인트

기체는 비행경로에 2~5개의 웨이포인트에서 자동으로 사진을 찍고 타임랩스 동영상을 생성합니다. 기체는 1~5 또는 5~1 웨이포인트로 순서대로 비행할 수 있습니다. 웨이포인트 모드를 사용하는 방법은 다음과 같습니다.

1. 원하는 웨이포인트와 렌즈 방향을 설정합니다.
2. 인터벌 시간, 동영상 길이 및 최대 속도를 설정합니다. 화면에서는 찍을 사진 장수와 촬영 시간을 표시합니다.
3. 셔터 버튼을 누르면 촬영이 시작됩니다.

기체는 자동으로 타임랩스 동영상을 생성하고 이 동영상은 재생 메뉴에서 볼 수 있습니다. 카메라 설정에서 사용자는 사진 형식을 JPEG 또는 RAW로 저장하고, 내장된 저장소나 microSD 카드에 영상을 보관하도록 선택할 수 있습니다.



- 최적의 성능을 위해, 50m 이상의 고도에서는 하이퍼랩스를 사용하고 인터벌 시간과 셔터 사이에 2초 이상의 차이를 설정하도록 권장합니다.
- 기체로부터 안전한 거리(15m 이상)에서 정지한 피사체(예: 큰 빌딩, 산악 지형)를 선택하는 것이 좋습니다. 기체에 너무 가까이 있는 피사체를 선택하지 마십시오.
- 기체는 하이퍼랩스 동안에 장애물을 감지할 경우 제동을 걸고 제자리에 호버링합니다.
- 기체는 최소 25장의 사진을 찍은 경우에만 동영상을 생성하며, 이는 동영상 1초를 만드는 데 필요한 분량입니다. 동영상은 조종기에 명령이 주어질 때 또는 모드가 예기치 않게 종료될 때(배터리 부족 RTH가 시작될 경우와 같이) 생성됩니다.

고급 조종사 지원 시스템 3.0

고급 조종사 지원 시스템 3.0(APAS 3.0)은 일반 모드에서 사용할 수 있습니다. APAS가 활성화되면 기체가 사용자 명령에 계속 반응하면서 조종 스틱 입력과 비행 환경을 모두 고려하여 경로를 계획합니다. APAS를 사용하면 더 쉽게 장애물을 회피하며, 더 매끄러운 영상을 촬영하고, 더 나은 비행을 경험할 수 있습니다.

피치 스틱을 앞 또는 뒤로 계속 움직입니다. 기체는 장애물의 위로, 아래로 또는 좌우로 비행하면서 장애물을 피합니다. 또한 기체는 다른 조종 스틱 이동에도 동시에 반응합니다.

APAS가 활성화되어 있을 때 조종기의 비행 일시 정지 버튼을 누르거나 DJI Fly의 화면에서 정지를 누르면 기체가 정지합니다. 기체는 3초 동안 호버링하면서 파일럿의 명령을 기다립니다.

APAS를 활성화하려면, DJI Fly 앱을 열고, '시스템 설정 > 안전'으로 들어가 APAS를 활성화합니다.



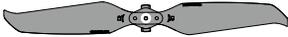
- 인텔리전트 플라이트 모드를 사용하고, 2.7K 48/50/60fps, 1080p 48/50/60/120/240fps 및 4K 48/50/60fps와 같은 고해상도에서 녹화할 때 APAS는 비활성화됩니다.
- APAS는 전진 및 후진 비행 시에만 사용할 수 있습니다. 기체가 왼쪽 또는 오른쪽으로 비행하는 경우에는 APAS가 비활성화됩니다.
- 전방 및 후방 비전 시스템을 사용할 수 있을 경우 APAS를 사용하지십시오. 원하는 비행경로에 사람, 표면 면적이 작은 물체(예: 나뭇가지) 또는 투명한 물체(예: 유리 또는 물)가 있는지 확인하십시오.
- 하향 비전 시스템을 사용할 수 있거나 GPS 신호가 강할 경우 APAS를 사용하지하십시오. 기체가 물 위 또는 눈으로 덮인 지역 위로 비행하는 경우 APAS가 제대로 작동하지 않을 수 있습니다.
- 극도로 어둡거나(<300 럭스) 밝은(>10,000 럭스) 환경에서 비행할 때에는 더 많은 주의를 기울여야 합니다.
- DJI Fly에 주의를 기울여 기체가 APAS 모드에서 정상적으로 작동하는지 확인하십시오.

비행 기록계

비행 원적 측정, 기체 상태 정보 및 기타 매개변수를 포함하는 비행 데이터는 기체의 내부 데이터 기록 장치에 자동으로 저장됩니다. 이 데이터는 맵백용 DJI Assistant 2에서 액세스할 수 있습니다.

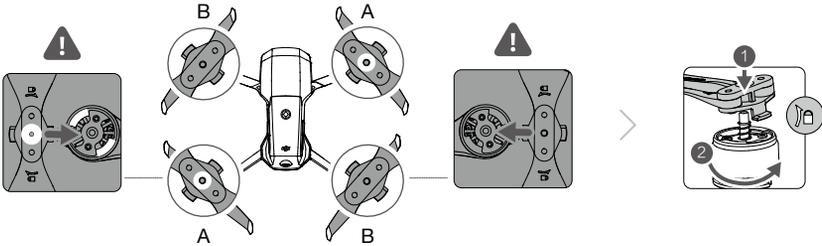
프로펠러

Mavic Air 2 저소음 퀵 릴리즈 프로펠러에는 두 종류가 있으며 서로 다른 방향으로 회전하도록 설계되었습니다. 표시는 어떤 모터에 어떤 프로펠러를 부착해야 하는지 보여줍니다. 지침을 따라 프로펠러와 모터의 짝을 맞추십시오.

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

프로펠러 부착

표시가 있는 프로펠러는 표시가 있는 모터에 부착하고 표시가 없는 프로펠러는 표시가 없는 모터에 부착합니다. 각 프로펠러를 모터 위에 놓고 누른 다음 고정될 때까지 돌립니다.



프로펠러 분리

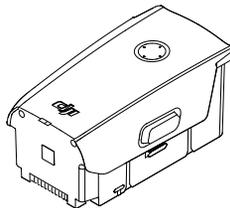
모터에 장착된 프로펠러를 아래로 누른 다음 잠금 해제 방향으로 돌립니다.



- 프로펠러 블레이드는 날카롭습니다. 주의를 기울여 다루십시오.
- 정품 DJI 프로펠러만 사용하십시오. 프로펠러 유형을 혼합하지 마십시오.
- 필요한 경우 프로펠러를 별도로 구매하십시오.
- 비행を開始하기 전에 항상 프로펠러가 단단히 설치되었는지 확인합니다.
- 비행 전에 모든 프로펠러의 상태가 양호한지 확인하십시오. 오래되고 금이 가거나 파손된 프로펠러는 사용하지 마십시오.
- 부상 방지를 위해 회전하는 프로펠러와 모터에 접근하지 마십시오.
- 운송 또는 보관 시 프로펠러를 꼭 쥐거나 구부리지 마십시오.
- 모터가 단단히 장착되어 있고 부드럽게 회전하는지 확인하십시오. 모터가 원활하게 회전하지 않을 경우 기체를 즉시 착륙시키십시오.
- 모터 구조를 변경하려고 시도하지 마십시오.
- 비행 후에는 모터가 뜨거울 수 있으므로 손으로 만지거나 신체가 닿지 않도록 하십시오.
- 모터 또는 기체 본체의 통풍구를 막지 마십시오.
- 전원이 켜질 때 ESC 소리가 정상인지 확인하십시오.

인텔리전트 플라이트 배터리

Mavic Air 2 인텔리전트 플라이트 배터리는 스마트 충전 및 방전 기능이 있는 11.55V, 3500mAh 배터리입니다.



배터리 기능

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

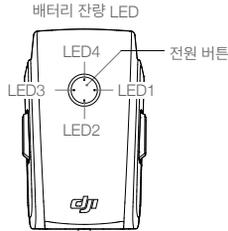


• 사용하기 전에 Mavic Air 2 고지 사항 및 안전 가이드를 참조하십시오. 조작 및 사용에 대한 모든 책임은 사용자에게 있습니다.

배터리 사용

배터리 잔량 확인

전원 버튼을 한 번 눌러 배터리 잔량을 확인합니다.



배터리 잔량 LED

○ : LED 켜짐 ☀ : LED 깜박임 ○ : LED 꺼짐

LED1	LED2	LED3	LED4	배터리 잔량
○	○	○	○	배터리 잔량 ≥ 88%
○	○	○	☀	75% ≤ 배터리 잔량 < 88%
○	○	○	○	63% ≤ 배터리 잔량 < 75%
○	○	☀	○	50% ≤ 배터리 잔량 < 63%
○	○	○	○	38% ≤ 배터리 잔량 < 50%
○	☀	○	○	25% ≤ 배터리 잔량 < 38%
○	○	○	○	13% ≤ 배터리 잔량 < 25%
☀	○	○	○	0% ≤ 배터리 잔량 < 13%

전원 켜기/끄기

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

저온 주의사항

1. -10°C~5°C의 저온 환경에서 비행하면 배터리 용량이 현저히 줄어듭니다. 배터리의 온도를 높이기 위해 기체를 제자리에서 호버링하는 것이 좋습니다. 배터리는 사용할 때마다 항상 완전히 충전되어 있는지 확인하십시오.
2. -10°C 미만으로 온도가 극도로 낮은 환경에서는 배터리를 사용할 수 없습니다.
3. 저온 환경에서는 DJI Fly 앱에서 배터리 잔량 낮을 경고가 표시되자마자 비행을 종료합니다.
4. 최적의 배터리 성능을 위해 배터리 온도는 20°C 이상으로 유지하십시오.
5. 저온 환경에서 배터리 용량이 줄어들면 기체의 풍속 저항 성능이 저하됩니다. 주의해서 비행하십시오.
6. 높은 해수면에서는 각별히 주의해서 비행하십시오.

배터리 충전

제공된 DJI 충전기를 사용하여 비행 전에 인텔리전트 플라이트 배터리를 완전히 충전합니다.

1. AC 전원 어댑터를 AC 전원에 연결합니다(100~240V, 50/60Hz).
2. 배터리가 꺼진 상태에서 배터리 충전 케이블을 사용하여 인텔리전트 플라이트 배터리를 AC 전원 어댑터에 연결합니다.
3. 배터리 잔량 LED는 충전 중인 현재 배터리 잔량을 표시합니다.
4. 배터리 잔량 LED가 모두 꺼지면 인텔리전트 플라이트 배터리가 완전히 충전된 것입니다. 배터리가 완전히 충전되면 USB 충전기를 분리합니다.



- 비행 직후에는 배터리 온도가 너무 높을 수 있으므로 인텔리전트 플라이트 배터리를 바로 충전하지 마십시오. 배터리 온도가 실온까지 내려갈 때까지 기다렸다가 다시 충전하십시오.
- 배터리 셀의 온도가 작동 범위인 5~40°C 내에 있지 않으면 충전기가 배터리 충전을 중지합니다. 이상적인 충전 온도는 22~28°C입니다.
- 배터리 충전 허브(별도 구매)를 사용하면 배터리를 3개까지 충전할 수 있습니다. 자세한 내용은 공식 DJI 온라인 스토어에서 확인하십시오.
- 배터리 성능을 유지하려면 적어도 3개월에 한 번은 배터리를 완전히 충전하십시오.
- DJI는 타사 충전기를 사용하여 발생하는 손상에 대해서는 어떠한 책임도 지지 않습니다.



- 인텔리전트 플라이트 배터리를 30% 이하로 방전하는 것이 좋습니다. 기체 충전 잔량이 30% 미만일 때까지 야외에서 비행해 방전할 수 있습니다.

아래 표는 충전 중 배터리 잔량을 보여줍니다.

LED1	LED2	LED3	LED4	배터리 잔량
☀	☀	○	○	0% < 배터리 잔량 ≤ 50%
☀	☀	☀	○	50% < 배터리 잔량 ≤ 75%
☀	☀	☀	☀	75% < 배터리 잔량 < 100%
○	○	○	○	완전히 충전됨

배터리 보호 메커니즘

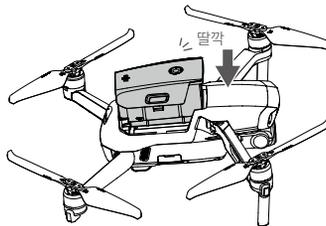
비정상적인 충전 상태로 인한 배터리 보호 표시를 배터리 LED 표시등으로 보여줄 수 있습니다.

배터리 보호 메커니즘					
LED1	LED2	LED3	LED4	깜박임 패턴	상태
○	☀	○	○	LED2가 초당 두 번 깜박임	과전류 감지
○	☀	○	○	LED2가 초당 세 번 깜박임	합선 감지
○	○	☀	○	LED3이 초당 두 번 깜박임	과충전 감지
○	○	☀	○	LED3이 초당 세 번 깜박임	충전기 과전압 감지
○	○	○	☀	LED4가 초당 두 번 깜박임	충전 온도 너무 낮음
○	○	○	☀	LED4가 초당 세 번 깜박임	충전 온도 너무 높음

배터리 보호 메커니즘이 활성화되고 충전을 재개하려면 배터리를 충전기에서 분리한 다음에 다시 연결해야 합니다. 충전 온도가 비정상인 경우, 충전 온도가 정상이 될 때까지 기다리면, 충전기를 다시 꽂을 필요 없이 배터리가 자동으로 충전을 다시 시작합니다.

인텔리전트 플라이트 배터리 삽입

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



인텔리전트 플라이트 배터리 분리

인텔리전트 플라이트 배터리의 측면에 있는 배터리 버클을 눌러 배터리 함에서 분리합니다.

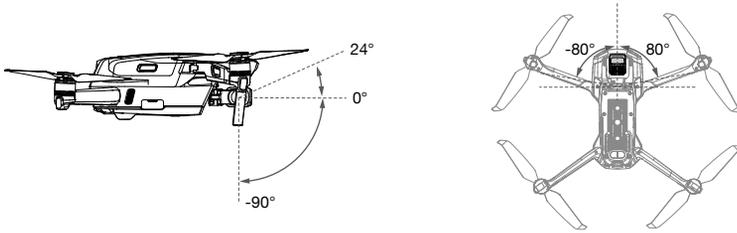


- 기체가 켜진 상태에서 배터리를 분리하지 마십시오.
- 배터리가 단단히 장착되었는지 확인합니다.

짐벌 및 카메라

짐벌 개요

Mavic Air 2의 3축 짐벌을 사용하면 카메라를 안정시켜 선명하고 안정적인 이미지와 동영상을 촬영할 수 있습니다. 제어 팬 범위는 $-80^{\circ}\sim+80^{\circ}$ 이고 제어 틸트 범위는 $-90^{\circ}\sim+24^{\circ}$ 입니다. 기본 제어 틸트 범위는 $-90^{\circ}\sim 0^{\circ}$ 이며, DJI Fly에서 "상향 짐벌 회전 허용"을 활성화해서 $-90^{\circ}\sim+24^{\circ}$ 까지 확장할 수 있습니다.



조종기의 짐벌 다이얼을 사용하면 카메라의 틸트를 제어할 수 있습니다. DJI Fly에서 카메라 뷰로 들어가도 됩니다. 조정 바가 나타날 때까지 화면을 누르고 위와 아래로 끌어 카메라의 틸트를 제어하고 좌우로 끌어 카메라의 팬을 제어합니다.

짐벌 작동 모드

짐벌 작동 모드는 두 가지가 있습니다. DJI Fly에서 작동 모드를 전환할 수 있습니다.

팔로우 모드: 짐벌 방향과 기체 전면 사이의 각도가 항상 일정하게 유지됩니다.

FPV 모드: 짐벌이 기체의 움직임과 동기화되어 1인칭 비행 경험을 제공합니다.



- 기체에 전원이 켜져 있을 때는 짐벌을 건드리거나 두드리지 마십시오. 이륙 중에 짐벌을 보호하려면 개방된 공간과 평평한 지면에서 이륙하십시오.
- 짐벌의 정밀 구성품은 충돌 또는 충격에 의해 손상될 수 있으며 이로 인해 짐벌이 비정상적으로 작동할 수 있습니다.
- 짐벌, 특히 짐벌 모터에 먼지나 모래가 들어가지 않도록 주의하십시오.
- 짐벌 모터는 다음 상황에서 보호 모드로 들어갈 수 있습니다.
 - a. 기체가 고르지 못한 지면에 있거나 짐벌이 방해 받는 경우
 - b. 짐벌에 충돌과 같은 과도한 외부적인 힘이 가해지는 경우
- 짐벌이 켜진 후에는 짐벌에 외부적인 힘을 가하지 마십시오. 짐벌에 추가적인 하중을 가하지 마십시오. 짐벌이 비정상적으로 작동하거나 모터가 영구적으로 손상될 수 있습니다.
- 기체를 켜기 전에 짐벌 보호대를 제거했는지 확인하십시오. 또한 기체를 사용하지 않을 때는 짐벌 보호대를 장착하도록 하십시오.
- 안개나 구름이 많이 낀 상태에서 비행하면 짐벌이 젖어서 일시적인 장애가 발생할 수 있습니다. 이 경우 짐벌을 충분히 말려주면 기능이 완전히 복구됩니다.

카메라 개요

Mavic Air 2는 1/2" CMOS 센서 카메라를 사용하며, 이 카메라는 최대 4K 60fps 동영상과 48MP 사진을 촬영할 수 있고, 단일, 연사, AEB, 인터벌 타이머 촬영, 파노라마 및 슬로 모션과 같은 촬영 모드를 지원합니다. 카메라의 조리개는 f2.8이며 1m ~ ∞에서 촬영할 수 있습니다.



- 사용 및 보관 중에 카메라의 온도와 습도가 적합하지 확인하십시오.
- 렌즈는 손상을 방지하기 위해 렌즈 클렌저를 사용하여 세척하십시오.
- 발생된 열로 인해 부상을 입거나 기기가 손상될 수 있으므로 카메라의 통풍구를 막지 마십시오.

사진 및 동영상 저장

Mavic Air 2는 microSD 카드를 사용하여 사진 및 동영상을 저장합니다. 고해상도 동영상 데이터에 필요한 빠른 읽기/쓰기 속도를 갖춘 UHS-I 속도 등급 3의 microSD 카드가 필요합니다. 권장 microSD 카드에 대한 자세한 내용은 사양 섹션을 참조하십시오.



- 기체의 전원이 켜진 상태에서는 기체에서 microSD 카드를 빼지 마십시오. 전원이 켜진 상태에서 카드를 빼면, microSD 카드가 손상될 수 있습니다.
- 카메라 시스템의 안정성을 위해 단일 동영상 녹화는 최대 30분으로 제한됩니다.
- 카메라를 사용할 때는 먼저 설정을 점검하여 원하는 대로 구성되었는지 확인하십시오.
- 중요한 사진이나 동영상을 촬영할 때는 이미지 몇 개를 먼저 촬영하여 카메라가 올바르게 작동하는지 테스트하십시오.
- 기체의 전원이 꺼지면 사진 또는 비디오를 카메라에서 전송 또는 복사할 수 없습니다.
- 기체의 전원을 올바르게 끄십시오. 그렇지 않으면 카메라 매개변수가 저장되지 않으며 녹화된 동영상이 손상될 수 있습니다. DJI는 모든 이미지 또는 동영상이 촬영되지 않거나 기체에서 읽을 수 없는 형식으로 녹화되는 문제에 대해 책임을 지지 않습니다.

조종기

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

조종기

조종기 개요

조종기에 내장된 DJI 장거리 전송 기술인 OcuSync 2.0를 통해 10km의 최대 전송 범위를 제공하며 기체에서 모바일 기기의 DJI Fly로 최대 1080p 해상도의 동영상을 전송하여 보여줍니다. 조종기 버튼으로 기체와 카메라를 매끄럽게 제어할 수 있으며 탈착식 조종 스틱으로 조종기를 더 쉽게 보관할 수 있습니다.

OcuSync 2.0는 전자파 간섭이 없는 넓고 개방된 공간에서 비행 자세 변경에 상관없이 최대 1080p의 동영상 링크를 원활하게 전송합니다. 조종기는 2.4GHz와 5.8GHz에서 작동하며, 최상의 전송 채널을 자동으로 선택합니다.

OcuSync 2.0는 동영상 디코딩 알고리즘과 무선 링크를 통해 카메라 성능을 개선함으로써 지연율을 120~130ms로 줄입니다.

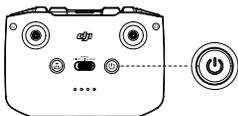
내장 배터리의 최대 용량은 5200mAh이고 최대 작동 시간은 6시간입니다. 조종기는 500mA@5V의 충전 기능으로 모바일 기기를 충전합니다. 조종기는 Android 기기를 자동으로 충전합니다. iOS 기기를 이용하는 경우, 먼저 DJI Fly에서 충전이 활성화되어 있는지 확인하십시오. iOS 기기에 대한 충전 기능은 기본적으로 비활성화되어 있으며 조종기를 켤 때마다 활성화해야 합니다.

- 적합성 버전: 조종기는 현지 규제를 준수합니다.
- 조종 스틱 모드: 조종 스틱 모드는 조종 스틱을 움직일 때마다 수행되는 기능을 결정합니다. 사전 프로그래밍된 모드 3개(모드 1, 모드 2, 모드 3)를 이용할 수 있으며 사용자 정의 모드는 DJI Fly에서 구성할 수 있습니다. 기본 모드는 모드 2입니다.

조종기 사용

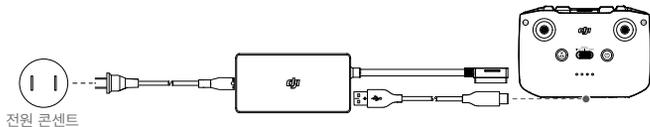
전원 켜기/끄기

전원 버튼을 한 번 눌러 현재 배터리 잔량을 확인합니다. 한 번 누른 다음 다시 길게 누르면 조종기가 켜지거나 꺼집니다. 배터리 잔량이 너무 낮으면 사용 전에 충전하십시오.



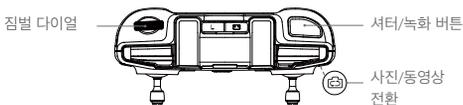
배터리 충전

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



짐벌 및 카메라 제어

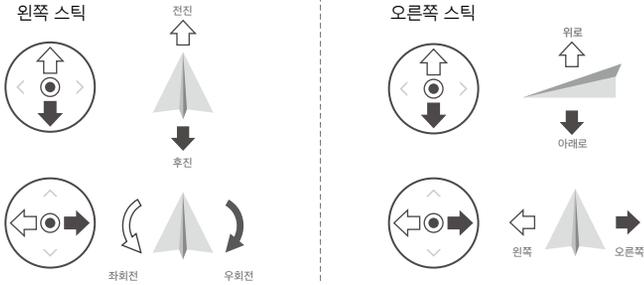
1. 셔터/녹화 버튼: 한 번 누르면 사진을 촬영하거나 녹화를 시작 또는 중지합니다.
2. 사진/동영상 전환: 한 번 누르면 사진 모드와 동영상 모드 사이를 전환합니다.
3. 짐벌 다이얼: 짐벌의 틸트를 제어하는 데 사용됩니다.



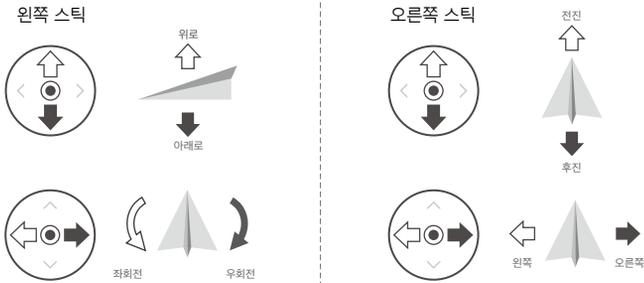
기체 제어

조종 스틱을 사용하여 기체의 방향(롤), 전진/후진(피치), 고도(스로틀) 및 좌측/우측 이동(요)을 제어할 수 있습니다. 조종 스틱 모드는 조종 스틱을 움직일 때마다 수행되는 기능을 결정합니다. 사전 프로그래밍된 모드 3개(모드 1, 모드 2, 모드 3)를 이용할 수 있으며 사용자 정의 모드는 DJI Fly에서 구성할 수 있습니다. 기본 모드는 모드 2입니다.

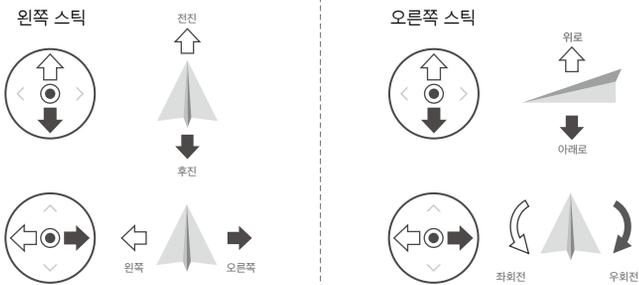
모드 1

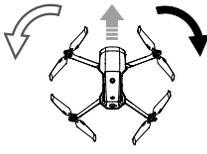
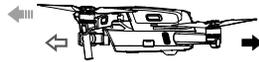


모드 2



모드 3



조종기 (모드 2)	기체 (← 기체 앞부분을 나타냄)	설명
		왼쪽 스틱을 위 또는 아래로 움직이면 기체의 고도가 변경됩니다. 상승하려면 스틱을 밀어 올리고 하강하려면 아래로 밀니다. 스틱이 가운데에서 멀어질수록 기체의 고도가 더 빠르게 변화합니다. 예상하지 못한 급격한 고도 변화를 피하려면 스틱을 항상 부드럽게 움직이십시오.
		왼쪽 스틱을 왼쪽이나 오른쪽으로 움직이면 기체의 방향을 제어할 수 있습니다. 기체를 반시계 방향으로 회전시키려면 스틱을 왼쪽으로 밀고 시계 방향으로 회전시키려면 오른쪽으로 밀니다. 스틱이 가운데 위치에서 멀어질수록 기체가 더 빠르게 회전합니다.
		오른쪽 스틱을 위아래로 움직이면 기체의 피치가 변경됩니다. 전진 비행을 하려면 스틱을 밀어 올리고 후진 비행을 하려면 아래로 밀니다. 스틱이 가운데에서 멀어질수록 기체가 더 빠르게 움직입니다.
		오른쪽 스틱을 좌우로 움직이면 기체의 롤이 변경됩니다. 좌측으로 비행하려면 스틱을 왼쪽으로 밀고 우측으로 비행하려면 오른쪽으로 밀니다. 스틱이 가운데에서 멀어질수록 기체가 더 빠르게 움직입니다.

비행 모드 전환 스위치

스위치를 전환하여 원하는 비행 모드를 선택합니다.

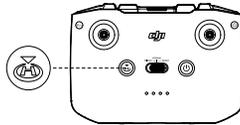
위치	비행 모드
스포츠	스포츠 모드 (S 모드)
일반	일반 모드 (N 모드)
삼각대	삼각대 모드 (T 모드)



비행 일시 정지/RTH 버튼

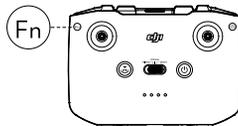
기체 브레이크를 한 번 누르면 제자리에서 호버링합니다. 기체가 QuickShot, RTH 또는 자동 착륙을 수행하는 경우, 한 번 누르면 현재 동작을 멈추고 제동을 겁니다.

조종기가 RTH를 시작하도록 신호음이 날 때까지 RTH 버튼을 계속 누릅니다. 이 버튼을 다시 누르면 RTH 절차가 취소되고 기체를 다시 직접 제어할 수 있게 됩니다. RTH에 대한 자세한 내용은 리턴 투 홈(RTH) 섹션을 참조하십시오.



사용자 설정 버튼

DJI Fly '시스템 설정'으로 이동한 다음, '제어'를 선택해 이 버튼의 기능을 사용자가 설정할 수 있습니다. 기능에는 짐벌 중앙 복귀, 보조등 켜기/끄기, 지도 뷰와 라이브 뷰 사이 전환하기 등이 있습니다.

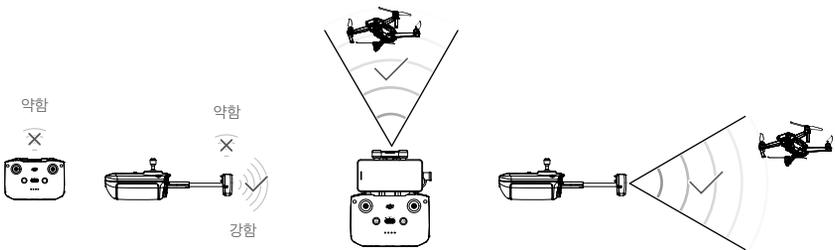


조종기 경고

조종기는 RTH 중이거나 배터리 잔량이 6%~10% 정도로 낮으면 경고음을 울립니다. 전원 버튼을 누르면 배터리 잔량 부족 경고를 취소할 수 있습니다. 그러나 배터리 잔량이 심각하게 부족한 경우(5% 미만)에는 경고를 취소할 수 없습니다.

최적의 전송 구역

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



최적의 전송 구역

조종기 연동

조종기는 배송 전에 기체에 연동되어 있습니다. 연동은 새 조종기를 처음으로 사용하는 경우에만 필요 합니다. 새 조종기와 연동하는 방법은 다음과 같습니다.

1. 조종기 및 기체의 전원을 켭니다.
2. DJI Fly를 시작합니다.
3. 카메라 뷰에서, ●●● 표시를 누르고 제어 및 기체에 연결을 선택합니다.
4. 기체의 전원 버튼을 4초 이상 누르십시오. 기체에서 신호음이 나면 연동 준비가 되었음을 나타냅니다.
기체에서 신호음이 두 번 울리면 연동이 성공적임을 나타냅니다. 조종기의 배터리 잔량 LED가 계속 켜져 있습니다.



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



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

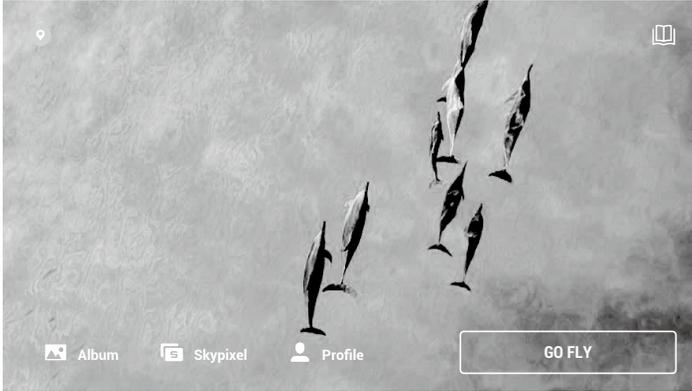
DJI Fly 앱

이 섹션에서는 DJI Fly 앱의 주요 기능을 소개합니다.

DJI Fly 앱

홈

DJI Fly를 시작하고 홈 화면으로 들어갑니다.



아카데미

오른쪽 상단 코너의 아이콘을 눌러 아카데미로 들어갑니다. 제품 튜토리얼, 비행 팁, 비행 안전 및 매뉴얼 문서를 여기에서 볼 수 있습니다.

앨범

DJI Fly 및 휴대폰의 앨범을 볼 수 있습니다. 생성 메뉴에는 '템플릿'과 '고급'이 포함되어 있습니다. 템플릿은 가져온 영상에 대한 자동 편집 기능을 제공합니다. 고급을 사용하면 수동으로 영상을 편집할 수 있습니다.

SkyPixel

사용자가 공유하는 동영상과 사진을 보려면 SkyPixel을 입력하십시오.

프로필

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

카메라 뷰



1. 비행 모드

N : 현재 비행 모드를 표시합니다.

2. 시스템 상태 표시줄

비행 중: 기체 비행 상태를 나타내며 다양한 경고 메시지를 표시합니다.

3. 전방 및 후방 비전 시스템 상태

 아이콘의 위쪽은 전방 비전 시스템의 상태를 표시하며, 아래쪽은 후방 비전 시스템의 상태를 나타냅니다. 아이콘은 비전 시스템이 정상 작동 중일 경우 흰색이며 비전 시스템을 이용할 수 없는 경우 빨간색입니다.

4. GPS 상태

: 현재 GPS 신호 강도를 표시합니다.

5. 비디오 다운링크 신호 강도

: 기체와 조종기 사이의 비디오 다운링크 강도를 표시합니다.

6. 배터리 잔량

 **80** : 현재 배터리 잔량을 표시합니다.

7. 배터리 정보

25:13 : 배터리 온도, 전압 및 비행 시간 등의 배터리 정보를 보려면 누릅니다.

8. 시스템 설정

●●●: 안전, 제어 및 전송에 대한 정보를 보려면 누릅니다.

안전

항공 안전: 최대 고도, 최대 거리, 자동 RTH 고도 설정 및 홈포인트를 업데이트하려면 누릅니다.

Flight Assistance (비행 보조): 전방 및 후방 비전 시스템이 활성화되며, 이는 장애물 감지가 활성화될 때 기체가 장애물을 감지하고 회피할 수 있다는 의미입니다. 장애물 감지가 비활성화되면 기체는 장애물을 회피할 수 없습니다. 스위치가 켜져 있을 때만 APAS가 활성화됩니다.

센서: IMU와 콤파스 상태를 보려면 누르고 필요한 경우 캘리브레이션을 시작하십시오. 사용자는 또한 보조등을 확인하고 GEO 구역 설정을 잠금 해제할 수도 있습니다.

‘안전 고급 설정’에는 조종기 신호가 끊길 때와 프로펠러가 비행 중 정지할 수 있는 경우에 대한 기체의 동작 설정을 포함하고 있습니다. ‘비상 시에만’은 비행 중 충돌이 발생하거나, 모터 시동이 멈추거나, 기체가 공중에서 롤링하거나 또는 제어를 벗어나거나 매우 빠르게 상승/하강을 하는 경우와 같은 비상 상황에서만 모터가 정지될 수 있음을 나타냅니다. ‘언제든지(사용 시 주의 필요)’는 사용자가 스틱 조합 명령(CSC)을 수행하면 언제든지 모터가 중간에 정지될 수 있음을 나타

냅니다. 비행 중 모터를 정지하면 기체가 추락하게 됩니다.

‘내 드론 찾기’ 기능은 지상 기체의 위치를 찾는 데 도움이 됩니다.

제어

기체 설정: 눌러서 단위를 설정합니다.

짐벌 설정: 눌러서 짐벌 모드 설정, 짐벌 회전 허용, 짐벌 중앙 복귀, 짐벌 캘리브레이션을 할 수 있습니다.

조종기 설정: 눌러서 사용자 설정 버튼의 기능을 설정하고, 조종기를 캘리브레이션하고, 연결된 iOS 기기에 대한 모바일 기기 충전을 활성화하고 스틱 모드를 전환합니다. 스틱 모드를 변경하기 전에 스틱 모드의 작동을 이해해야 합니다.

비행 튜토리얼: 비행 튜토리얼을 볼 수 있습니다.

기체에 연결 (연동): 기체가 조종기에 연동되어 있지 않으면 눌러서 연동을 시작합니다.

카메라

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

촬영 모드	설정
사진	사진 형식 및 크기
동영상	동영상 파일 형식, 색상, 코딩 형식 및 동영상 자막
QuickShot	동영상 파일 형식, 해상도 및 동영상 자막
하이퍼랩스	동영상 파일 형식, 해상도, 사진 유형, 깜박임 방지 기능 및 샷 프레임
파노라마	사진 유형

일반 설정: 눌러서 히스토그램, 노출 과다 경고, 격자선, 화이트 밸런스, 자동 동기화 HD 사진 및 녹화 중 캐시를 보고 설정합니다.

저장 위치: 영상은 기체 또는 microSD 카드에 보관할 수 있습니다.

캐시 설정: ‘녹화 중 캐시’ 및 ‘최대 동영상 캐시 용량’을 설정합니다.

전송

화질, 주파수 및 채널 모드를 설정합니다.

정보

기기 정보, 펌웨어 정보, 앱 버전, 배터리 버전 등을 볼 수 있습니다.

9. 촬영 모드

■ 사진: 단일, 48MP, 스마트, AEB, 연사 및 인터벌 타이머 촬영.

동영상: 일반(4K 24/25/30/48/50/60 fps, 2.7K 24/25/30/48/50/60 fps, 1080p 24/25/30/48/50/60 fps), HDR(4K 24/25/30 fps, 2.7K 24/25/30 fps, 1080p 24/25/30 fps), 슬로 모션(1080p 120/240 fps).

파노라마: Sphere, 180°, 와이드 및 수직. 기체는 파노라마의 유형에 따라 여러 장의 사진으로 자동으로 찍고 파노라마 샷을 생성합니다.

QuickShot: Dronie, Circle, Helix, Rocket, Boomerang 및 Asteroid 중에 선택합니다.

하이퍼랩스: 프리, 서클, 코스 락 및 웨이포인트에서 선택합니다. 프리 및 웨이포인트는 8K 해상도를 지원합니다.

10. 셔터/녹화 버튼

● 누르면 사진을 촬영하거나 동영상 녹화를 시작/정지합니다.

11. 재생

▶ : 누르면 재생으로 이동하여 촬영과 동시에 사진과 동영상을 미리 볼 수 있습니다.

12. 카메라 모드 전환

⏻ : 사진 모드에서 자동 및 수동 모드 중에서 선택합니다. 매뉴얼 모드에서는 셔터와 ISO를 설정할 수 있습니다. 자동 모드에서 AE 잠금 및 EV를 설정할 수 있습니다.

13. 기체 방향

↻ : 기체의 실시간 방향을 표시합니다.

14. 비행 원격 측정

D 12m H 6m 1.6m/s 1m/s: 기체와 호프포인트 사이의 거리, 호프포인트로부터의 높이, 기체 수평 속도 및 기체 수직 속도를 표시합니다.

15. 지도

: 누르면 지도를 볼 수 있습니다.

16. 자동 이륙/착륙/RTH

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

 아이콘을 누르면 스마트 RTH를 시작하고 마지막으로 기록된 호프포인트로 기체가 돌아갑니다.

17. 뒤로

: 누르면 홈 화면으로 돌아갑니다.

카메라 뷰에서 피사체 주위를 드래그해 상자로 선택해 FocusTrack을 활성화합니다. 화면을 누르고 있으면 짐벌 조정 바가 표시되어 짐벌 각도를 조절할 수 있습니다.



- DJI Fly를 실행하기 전에 모바일 기기를 완전히 충전하십시오.
- DJI Fly를 사용하려면 이동통신 데이터가 필요합니다. 데이터 요금에 대해서는 이동통신사에 문의하십시오.
- 휴대폰을 디스플레이 기기로 사용하는 경우에는 비행 중에 전화를 받거나 문자를 사용하지 마십시오.
- 모든 안전 팁, 경고 메시지 및 고지 사항을 모두 주의 깊게 읽으십시오. 해당 지역의 관련 규정을 숙지하십시오. 모든 관련 규정을 인지하고 준수하는 방식으로 비행해야 하는 책임은 전적으로 사용자에게 있습니다.
 - a. 자동 이륙 및 자동 착륙 기능을 사용하기 전에 경고 메시지를 읽고 이해하십시오.
 - b. 기본 제한을 초과하여 고도를 설정하려면 먼저 경고 메시지와 고지 사항을 읽고 이해하십시오.
 - c. 비행 모드 간을 전환하기 전에 경고 메시지와 고지 사항을 읽고 이해하십시오.
 - d. GEO 구역 안이나 근처에서는 경고 메시지와 고지 사항 메시지를 읽고 이해하십시오.
 - e. 인텔리전트 플라이트 모드를 사용하기 전에 경고 메시지와 고지 사항을 읽고 이해하십시오.
- 앱에 메시지가 있으면 안전한 장소에서 기체를 즉시 착륙시키십시오.
- 비행 전에는 항상 앱에 표시된 체크리스트의 모든 경고 메시지를 검토하십시오.
- 기체를 작동시킨 경험이 전혀 없거나 자신있게 비행할 만큼 충분한 경험이 없는 경우에는 앱에 내장된 튜토리얼을 사용하여 비행 기술을 습득하십시오.
- 비행 전에는 항상 인터넷에 연결하여 비행하려는 영역의 지도 데이터를 캐시에 저장하십시오.
- 앱은 사용자의 작동을 지원하기 위해 설계되었습니다. 앱에 의존하여 기체를 제어하지 말고 사용자의 적절한 판단에 의존하십시오. 앱 사용에는 DJI Fly 이용 약관과 DJI 개인정보처리방침이 적용됩니다. 앱에 있는 이용 약관과 개인정보 처리방침을 주의 깊게 읽어주십시오.

비행

이 섹션에서는 안전한 비행 연습과 비행 제한사항에 대해 설명합니다.

비행

비행 전 준비가 완료되면 비행 기술을 연마하고 비행 안전을 연습하는 것이 좋습니다. 항상 시야가 확보된 넓은 공간에서 비행하십시오. 조종기와 앱을 사용하여 기체를 제어하는 데 관한 정보는 조종기 및 DJI Fly 섹션을 참조하십시오.

비행 환경 요건

1. 10m/s 이상의 강풍, 눈, 비 및 안개와 같은 악천후에서는 기체를 사용하지 마십시오.
2. 시야가 확보된 넓은 지역에서만 비행하십시오. 열린 공간에서 비행하십시오. 고층 건물과 대형 철골 구조물은 내장 컴파스와 GPS 시스템의 정확성에 영향을 줄 수 있습니다. 기체를 구조물에서 최소 5m 떨어지게 유지하는게 좋습니다.
3. 장애물, 군중, 고압 전선, 나무 및 물줄기는 피하십시오. 기체를 물에서 최소 3m 위로 유지하는 것이 좋습니다.
4. 전선 가까운 곳, 기지국, 변전소 및 방송 송신탑처럼 전자기가 높은 수준으로 발생하는 지역을 피하여 간섭을 최소화하십시오.
5. 기체와 배터리의 성능은 공기 밀도나 기온과 같은 환경적 요소의 영향을 받습니다. 해발 5000m 이상에서 비행할 때는 배터리와 기체 성능이 저하될 수 있으므로 주의하십시오.
6. 기체는 극지방에서 GPS를 이용할 수 없습니다. 이러한 지역에서 비행할 때는 하향 비전 시스템을 사용하십시오.
7. 움직이는 보트나 차량과 같이 움직이는 표면에서 이륙할 경우 주의해서 비행하십시오.

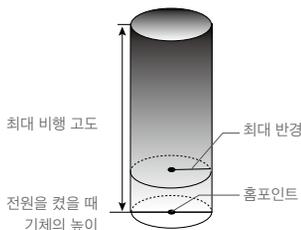
비행 제한 및 GEO 구역

무인항공기(UAV) 파일럿은 ICAO(International Civil Aviation Organization), FAA(Federal Aviation Administration)와 같은 자율 규제 기구와 현지 항공 당국의 규정을 준수해야 합니다. 사용자가 법을 위반하지 않으면서 안전하게 기체를 작동할 수 있도록 안전을 위한 비행 제한이 기본으로 활성화되어 있습니다. 사용자는 높이와 거리에 대한 비행 제한을 설정할 수 있습니다.

GPS를 사용할 수 있을 때는 비행 안전을 관리하기 위해 고도 제한, 거리 제한 및 GEO 구역이 함께 적용됩니다. GPS를 사용할 수 없는 경우에만 고도를 제한할 수 있습니다.

비행 고도 및 거리 제한

비행 고도 및 거리 제한을 DJI Fly 앱에서 변경할 수 있습니다. 이러한 설정에 따라 기체는 아래 그림처럼 제한된 원통형 공간에서 비행하게 됩니다.



GPS를 사용할 수 있는 경우

	비행 제한	DJI Fly 앱	기체 상태 표시등
최대 고도	기체의 고도는 지정된 값을 초과할 수 없습니다.	경고: 높이 제한에 도달함	녹색과 빨간색이 교대로 깜박임
최대 반경	비행 거리는 최대 반경 내에 있어야 합니다.	경고: 거리 제한에 도달함	

하향 비전 시스템만 사용 가능한 경우

	비행 제한	DJI Fly 앱	기체 상태 표시등
최대 고도	GPS 신호가 약하거나 하향 비전 시스템이 활성화된 경우 높이가 5m로 제한됩니다. GPS 신호가 약하거나 하향 비전 시스템이 비활성화된 경우 높이가 30m로 제한됩니다.	경고: 높이 제한 도달.	녹색과 빨간색이 교대로 깜박임
최대 반경	노란색으로 깜박임		



- 전원이 켜진 동안에 GPS 신호가 강할 경우, 5m 또는 30m의 고도 한계는 자동으로 무효화됩니다.
- 기체가 GEO 구역 내에 있거나 GPS 신호가 약하거나 없는 경우, 기체 상태 표시등이 12초마다 5초 동안 빨간색으로 켜집니다.
- 기체가 제한에 도달한 경우 기체를 계속 제어할 수 있지만 더 멀리 비행할 수는 없습니다. 기체가 최대 반경을 벗어나는 경우 GPS 신호가 강하면 자동으로 범위 내로 되돌아옵니다.
- 안전을 위해 공항, 고속도로, 철도역, 철로, 시내 중심가 또는 기타 민감한 지역 근처에서는 비행하지 마십시오. 시야가 확보된 장소에서만 기체를 비행하십시오.

GEO 구역

모든 GEO 구역은 DJI 공식 웹 사이트(<http://www.dji.com/flysafe>)에서 확인할 수 있습니다. GEO 구역은 다양한 범주로 나누어지며 공항, 유인 항공기가 낮은 고도로 비행하는 구역, 국경 그리고 발전소처럼 민감한 지역 등이 포함됩니다.

DJI Fly 앱에서 GEO 구역 비행 관련 메시지가 표시됩니다.

비행 전 체크리스트

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

자동 이륙/착륙

자동 이륙

자동 이륙은 기체 상태 표시등이 녹색으로 깜박이는 경우 사용하십시오.

1. DJI Fly 앱을 시작하고 카메라 뷰로 들어갑니다.
2. 비행 전 체크리스트에 있는 모든 단계를 완료합니다.
3.  표시를 누릅니다. 이륙 시 조건이 안전할 경우, 버튼을 길게 눌러 확인합니다.
4. 기체가 이륙하여 지상으로부터 1.2m 높이에서 호버링합니다.

-  • 기체 상태 표시등은 기체가 비행 제어에 GPS 및/또는 하향 비전 시스템을 사용하는지를 표시합니다. 자동 이륙을 사용할 때는 먼저 GPS 신호가 강해질 때까지 기다리는 것이 좋습니다.
- 움직이는 보트나 차량 등 움직이는 표면에서 이륙하지 마십시오.

자동 착륙

자동 착륙은 기체 상태 표시등이 녹색으로 깜박이는 경우 사용하십시오.

1.  표시를 누릅니다. 착륙 시 조건이 안전할 경우, 버튼을 길게 눌러 확인합니다.
2. 자동 착륙은  표시를 눌러 취소할 수 있습니다.
3. 비전 시스템이 정상적으로 작동하는 경우, 착륙 보호가 활성화됩니다.
4. 착륙 후에는 모터가 정지됩니다.

-  • 착륙에 적절한 장소를 선택하십시오.

모터 시동/정지

모터 시동

스틱 조합 명령(CSC)은 모터를 시동하는 데 사용됩니다. 양쪽 스틱을 안쪽 아래 또는 바깥쪽 모서리로 밀어 모터를 시동합니다. 모터가 회전하기 시작하면 양쪽 스틱을 동시에 놓습니다.



모터 정지

모터를 정지하는 두 가지 방법은 다음과 같습니다.

1. 방법 1: 기체가 착륙했을 때 왼쪽 스틱을 아래로 내린 다음 그대로 유지합니다. 모터가 3초 후에 정지합니다.
2. 방법 2: 기체가 착륙하면 왼쪽 스틱을 아래로 누르고, 위에 설명된 대로 모터를 시작하는 데 사용되는 동일한 CSC를 수행합니다. 모터가 즉시 정지됩니다. 모터가 정지하면 두 개의 스틱에서 손을 뗍니다.



비행 중 모터 정지

비행 중 모터를 정지하면 기체가 추락하게 됩니다. 충돌이 발생하거나, 기체가 제어를 벗어나 롤링하면서 매우 빠르게 상승/하강을 하거나, 모터가 실속한 경우처럼 긴급 상황에서만 비행 중에 모터를 정지시켜야 합니다. 비행 중에 모터를 정지시키려면 모터를 시동할 때 사용한 것과 같은 CSC를 사용합니다. 기본 설정은 DJI Fly에서 변경할 수 있습니다.

비행 테스트

이륙/착륙 절차

1. 기체 상태 표시등이 사용자를 향하게 하여 기체를 시야가 확보된 평평한 지역에 놓습니다.
2. 기체와 조종기의 전원을 켭니다.
3. DJI Fly 앱을 시작하고 카메라 뷰로 들어갑니다.
4. 기체 상태 표시등이 녹색으로 깜박여서 홀포인트가 기록되었고 이제 안전하게 비행할 수 있음을 나타낼 때까지 기다립니다.
5. 스로틀 스틱을 부드럽게 밀어 이륙시키거나 자동 이륙을 사용합니다.
6. 스로틀 스틱을 당기거나 자동 착륙을 사용하여 기체를 착륙시킵니다.
7. 착륙 후, 스로틀 스틱을 아래로 누릅니다. 모터가 3초 후에 정지합니다.
8. 기체와 조종기의 전원을 끕니다.

동영상 제안사항 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 확인합니다.
2. DJI Fly에서 원하는 짐벌 작동 모드를 선택합니다.
3. 동영상은 N 모드 또는 T 모드로 비행할 때에만 촬영합니다.
4. 비가 오거나 바람이 심할 때와 같은 악천후에서 비행하지 마십시오.
5. 필요에 가장 맞는 카메라 설정을 선택합니다.
6. 비행 테스트를 수행하여 비행 경로와 미리 보기 장면을 점검합니다.
7. 조종 스틱을 부드럽게 밀어 기체의 움직임을 원활하고 안정적으로 유지합니다.

부록

부록

사양

기체	
이륙 무게	570 g
크기 (L×W×H)	접었을 때: 180×97×84 mm 펼쳤을 때: 183×253×77 mm
대각선 길이	302 mm
최대 상승 속도	4 m/s (S 모드) 4 m/s (N 모드)
최대 하강 속도	3 m/s (S 모드) 3 m/s (N 모드)
최대 속도 (해수면 가까운 곳, 무풍 환경)	19 m/s (S 모드) 12 m/s (N 모드) 5 m/s (T 모드)
최대 실용 상승 한계 고도 (해발)	5000 m
최대 비행시간	34분 (무풍 환경에서 18km/h 속도를 유지하며 비행했을 때 측정된 값)
최대 호버링 시간 (무풍)	33분
최대 비행 거리	18.5 km
내풍 가능 최대 풍속	10 m/s (보퍼트 풍력 계급 5)
최대 틸트각	35° (S 모드) 20° (N 모드)
최대 각속도	250 °/s (S 모드) 250 °/s (N 모드)
작동 온도	-10~40 °C
GNSS	GPS + GLONASS
작동 주파수	2.400~2.4835 GHz, 5.725~5.850 GHz
송신기 출력 (EIRP)	2.400~2.4835 GHz: ≤26 dBm (FCC), ≤20 dBm (CE), ≤20 dBm (SRRC) , ≤20 dBm (MIC) 5.725~5.850 GHz: ≤26 dBm (FCC), ≤14 dBm (CE), ≤26 dBm (SRRC)
호버링 정확도 범위	수직: ±0.1 m (비전 포지셔닝 사용 시), ±0.5 m (GPS 포지셔닝 사용 시) 수평: ±0.1 m (비전 포지셔닝 사용 시), ±1.5 m (GPS 포지셔닝 사용 시)
내부 저장 장치	8 GB
짐벌	
기계적 범위	틸트: -135° ~ +45° 롤: -45° ~ +45° 팬: -100° ~ +100°
제어 가능 범위	틸트: -90° ~ 0° (기본 설정), -90° ~ +24° (확장 설정) 팬: -80° ~ +80°
안정화 시스템	3축 (틸트, 롤, 팬)
최대 제어 속도 (틸트)	100 °/s
비틀림 진동 범위	±0.01°

감지 시스템	
전방	정밀 측정 범위: 0.35~22.0 m 감지 범위: 0.35~44 m 유효 감지 속도: ≤12m/s FOV: 71° (수평), 56° (수직)
후방	정밀 측정 범위: 0.37~23.6 m 감지 범위: 0.37~47.2 m 유효 감지 속도: ≤12 m/s FOV: 44° (수평), 57° (수직)
하방	적외선 센서 측정 범위: 0.1~8 m 호버링 범위: 0.5~30 m 비전 센서 호버링 범위: 0.5~60 m
작동 환경	무반사, 반사율(>20 %)의 식별 가능한 표면, 충분한 조명(>15 럭스)
카메라	
센서	1/2 CMOS 유효 픽셀: 12 MP 및 48 MP
렌즈	FOV: 84° 35mm 환산: 24 mm 조리개: f/2.8 촬영 범위: 1m ~ ∞
ISO	동영상: 100 ~ 6400 사진 (12 MP): 100~3200 (자동), 100~6400 (수동) 사진 (48 MP): 100~1600 (자동), 100~3200 (수동)
전자 셔터 속도	8~1/8000 초
최대 이미지 크기	48 MP: 8000×6000 12 MP: 4000×3000
스틸 사진 모드	단일 촬영: 12 MP, 48 MP 연사: 12MP, 3/5/7 프레임 자동 노출 브래케팅(AEB): 12 MP, 3/5 브래킷 프레임 @ 0.7 EV Bias 인터벌 타이머: 12 MP 2/3/5/7/10/15/20/30/60 초 SmartPhoto: 12 MP HDR 파노라마: 수직 (3×1): 3328×8000 픽셀 (W×H) 와이드 (3×3): 8000×6144 픽셀 (W×H) 180° 파노라마 (3×7): 8192×3500 픽셀 (W×H) Sphere (3×8+1): 8192×4096 픽셀 (W×H)
동영상 해상도	4K UHD (3840×2160): 24/25/30/48/50/60 fps 2.7K (2688×1512): 24/25/30/48/50/60 fps FHD (1920×1080): 24/25/30/48/50/60/120/240 fps 4K UHD HDR (3840×2160): 24/25/30 fps 2.7K HDR (2688×1512): 24/25/30 fps FHD HDR (1920×1080): 24/25/30 fps
최대 동영상 비트전송률	120 Mbps
지원 파일 시스템	FAT32 exFAT (권장)
사진 파일 형식	JPEG/DNG (RAW)
동영상 파일 형식	MP4/MOV (H.264/MPEG-4 AVC, H.265/HEVC)

조종기	
작동 주파수	2.400~2.4835 GHz, 5.725~5.850 GHz
최대 전송 거리 (장애물과 간섭이 없는 상태)	10 km (FCC) 6 km (CE) 6 km (SRRC) 6 km (MIC)
작동 온도	-10~40 °C
송신기 출력 (EIRP)	2.400~2.4835 GHz: ≤26 dBm (FCC), ≤20 dBm (CE), ≤20 dBm (SRRC), ≤20 dBm (MIC) 5.725~5.850 GHz: ≤26 dBm (FCC), ≤14 dBm (CE), ≤26 dBm (SRRC)
배터리 용량	5200 mAh
작동 전류/전압	1200 mA@3.7 V (Android 기기) 700 mA@3.7 V (iOS 기기)
최대 지원 모바일 기기 크기 (H×W×T)	180×86×10 mm
지원 USB 포트 유형	라이트닝, Micro USB (Type-B), USB-C
영상 전송 시스템	OcuSync 2.0
라이브 뷰 품질	720p@30fps, 1080p@30fps
동영상 코딩 형식	H.265
동영상 저장 비트전송률	12 Mbps
지연율 (환경 조건 및 모바일 기기에 따라 다름)	120~130 ms
충전기	
입력	100~240V, 50/60 Hz, 1.3 A
출력	배터리: 13.2 V = 2.82 A USB: 5 V = 2 A
정격 출력	38 W
인텔리전트 플라이트 배터리	
배터리 용량	3500 mAh
전압	11.55 V
최대 충전 전압	13.2 V
배터리 유형	LiPo 3S
에너지	40.42 Wh
무게	198 g
충전 온도	5~40 °C
최대 충전 전력	38 W
앱	
앱	DJI Fly
필수 운영 체제	iOS v10.0.2 이상, Android v6.0 이상
SD 카드	
지원 SD 카드	UHS-I 속도 등급 3의 정격 microSD 카드

권장 microSD 카드	SanDisk Extreme PRO 64GB U3 V30 A2 microSDXC SanDisk High Endurance 64GB U3 V30 microSDXC SanDisk Extreme 64GB U3 64GB V30 A2 microSDXC SanDisk Extreme 128GB U3 V30 A2 microSDXC SanDisk Extreme 256GB U3 A2 microSDXC Lexar 667x 64GB U3 V30 A2 microSDXC Lexar High-Endurance 64GB U3 V30 microSDXC Samsung EVO Plus (Yellow) 64GB U3 V30 microSDXC Samsung EVO Plus (Red) 64GB U3 microSDXC Samsung EVO Plus 128GB U3 microSDXC Samsung EVO Plus 256GB U3 microSDXC Kingston V30 128GB U3 microSDXC Netac 256GB U3 A1 microSDXC
---------------	---

컴퍼스 캘리브레이션

야외 비행 시 다음 상황 중 하나라도 해당하면 컴퍼스를 캘리브레이션하는 것이 좋습니다.

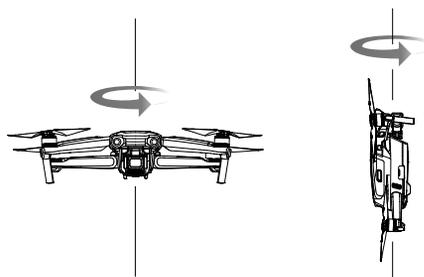
1. 드론을 비행했던 마지막 위치에서 50km 이상 떨어진 곳에서 비행하는 경우.
2. 기체를 30일 이상 비행하지 않은 경우.
3. DJI Fly 앱에서 컴퍼스 간섭 경고가 표시되는 경우 및/또는 기체 상태 표시기가 빨간색과 노란색이 교대로 빠르게 깜박이는 경우.

- ☀️
- 주차 구조물, 강철 보강 지하실, 교량, 자동차 또는 비계처럼 큰 금속 구조물이나 자철석 매장층이 가까이 있는 장소처럼 자기 간섭이 발생할 수 있는 곳에서는 컴퍼스를 캘리브레이션하지 마십시오.
 - 캘리브레이션 중에는 기체 근처에 자성이 강한 물질이 포함된 (휴대폰 같은) 물체를 가지고 다니지 마십시오.
 - 실내에서 비행할 때는 컴퍼스를 캘리브레이션할 필요가 없습니다.

캘리브레이션 절차

개방된 공간에서 다음 절차를 수행합니다.

1. DJI Fly에서 시스템 설정을 누른 후 "제어"를 선택한 다음 "캘리브레이션"을 선택하고 화면의 지침을 따릅니다. 기체 상태 표시등이 노란색으로 깜박이며 캘리브레이션을 시작했음을 나타냅니다.
2. 기체를 수평으로 잡고 360° 회전시킵니다. 기체 상태 표시등이 녹색으로 일정하게 유지됩니다.
3. 기체를 수직으로 유지한 상태에서 수직 축을 따라 360° 회전시킵니다.
4. 기체 상태 표시등이 빨간색으로 깜박이면 캘리브레이션에 실패한 것입니다. 위치를 변경하고 캘리브레이션 절차를 다시 시도하십시오.





• 캘리브레이션 완료 후 기체 상태 표시등이 빨간색과 노란색으로 깜박이는 경우, 이는 자기 간섭의 수치로 인해 현재 위치가 기체 비행에 적합하지 않음을 나타냅니다. 위치를 변경하십시오.



• 이륙 전에 컴퍼스 캘리브레이션이 필요한 경우 DJI Fly에 메시지가 표시됩니다.
 • 캘리브레이션이 완료되면 기체가 즉시 이륙할 수 있습니다. 캘리브레이션 후 이륙하기 위해 3분 이상 기다려야 하는 경우, 다시 캘리브레이션해야 할 수 있습니다.

펌웨어 업데이트

DJI Fly 또는 맥박용 DJI Assistant 2를 사용하여 기체 펌웨어를 업데이트합니다.

DJI Fly 사용

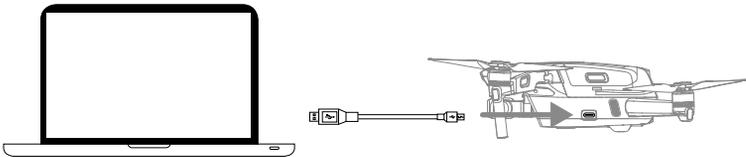
기체 또는 조종기를 DJI Fly에 연결하면 새 펌웨어 업데이트를 이용할 수 있는지 여부에 관한 통보를 받게 됩니다. 업데이트를 시작하려면 모바일 기기를 인터넷에 연결하고 화면에 표시되는 지침을 따르십시오. 조종기가 기체에 연결되지 않으면 펌웨어를 업데이트할 수 없습니다. 인터넷이 필요합니다.

맥박용 DJI Assistant 2 사용

맥박용 DJI Assistant 2를 사용하여 기체와 조종기 펌웨어를 별도로 업데이트하십시오.

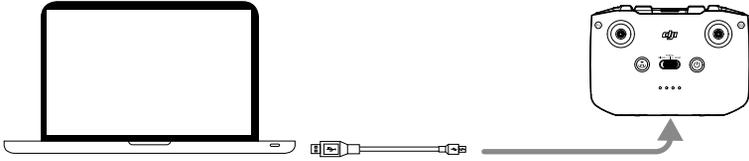
맥박용 DJI Assistant 2를 통해 기체 펌웨어를 업데이트하려면 아래 지침을 따르십시오.

1. 맥박용 DJI Assistant 2를 실행하고 DJI 계정으로 로그인합니다.
2. 기체의 전원을 켜 다음 USB-C 포트를 사용하여 기체를 컴퓨터에 연결합니다.
3. Mavic Air 2를 선택하고 왼쪽 창에서 펌웨어 업데이트를 클릭합니다.
4. 업데이트하려는 펌웨어 버전을 선택합니다.
5. 펌웨어가 다운로드될 때까지 기다립니다. 펌웨어 업데이트는 자동으로 시작됩니다.
6. 펌웨어 업데이트가 완료되면 기체는 자동으로 재부팅합니다.



맥박용 DJI Assistant 2를 통해 조종기 펌웨어를 업데이트하려면 아래 지침을 따르십시오.

1. 맥박용 DJI Assistant 2를 실행하고 DJI 계정으로 로그인합니다.
2. 조종기의 전원을 켜 다음 Type-C 케이블을 사용하여 USB-C 포트를 통해 컴퓨터에 연결합니다.
3. “Mavic Air 2 조종기”를 선택하고 왼쪽 창에서 펌웨어 업데이트를 클릭합니다.
4. 업데이트하려는 펌웨어 버전을 선택합니다.
5. 펌웨어가 다운로드될 때까지 기다립니다. 펌웨어 업데이트는 자동으로 시작됩니다.
6. 펌웨어 업데이트가 완료될 때까지 기다립니다.



- 펌웨어를 업데이트하려면 모든 단계를 따르십시오. 그렇지 않으면 업데이트가 실패할 수 있습니다.
 - 펌웨어 업데이트는 10분 정도 소요됩니다. 짐벌이 펴지고 기체 상태 표시기가 깜박거리다 재부팅되는 것은 정상적인 현상입니다. 업데이트가 완료될 때까지 기다립니다.
 - 컴퓨터가 인터넷에 연결되어 있는지 확인합니다.
 - 업데이트를 수행하기 전에 인텔리전트 플라이트 배터리는 40% 이상 그리고 조종기는 30% 이상 충전되었는지 확인하십시오.
 - 업데이트가 진행되는 동안에는 기체를 컴퓨터에서 분리하면 안 됩니다.
-

A/S 정보

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

DJI 고객센터
<http://www.dji.com/support>

이 문서의 내용은 언제든지 변경될 수 있습니다.
최신 버전은 다음 웹사이트에서 다운로드하십시오.
<http://www.dji.com/mavic-air-2>

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

MAVIC은 DJI의 상표입니다.
Copyright © 2020 DJI 모든 권리 보유.