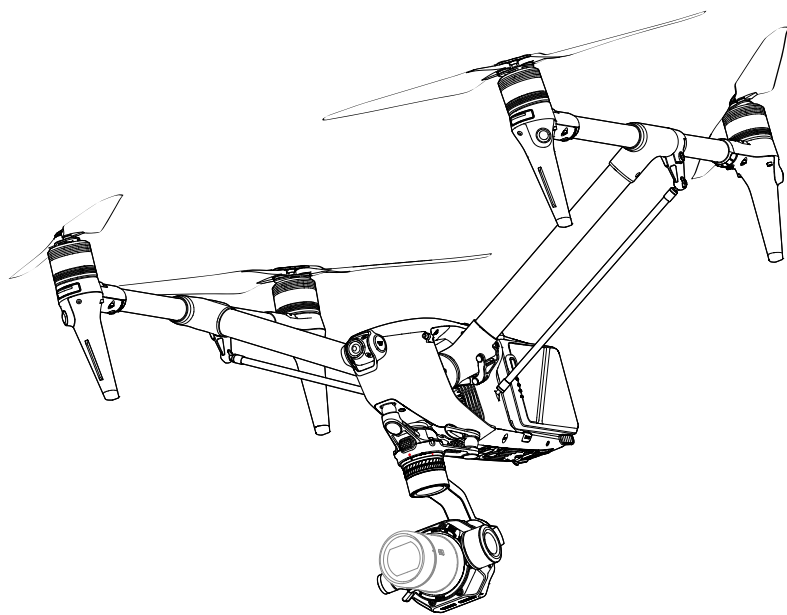


dji INSPIRE 3

사용자 매뉴얼

v3.0 2024.09





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

키워드 검색

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

항목으로 이동

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

이 문서 인쇄

이 문서는 고해상도 인쇄를 지원합니다.

매뉴얼 참고 사항

범례

⚠ 중요

💡 힌트 및 팁

사용 전 확인할 내용

DJI™은 사용자에게 튜토리얼 동영상과 다음 문서를 제공합니다.

1. 안전 가이드
2. 퀵 스타트 가이드
3. 사용자 매뉴얼

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

튜토리얼 동영상

DJI Inspire 3를 안전하게 사용하는 방법을 설명하는 DJI Inspire 3 튜토리얼 동영상을 보려면 아래 주소로 이동하거나 QR 코드를 스캔하십시오.



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

DJI Assistant 2 다운로드

아래 링크를 이용해 DJI ASSISTANT™ 2(Inspire 시리즈) 다운로드 및 설치:

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

⚠ • 이 제품의 작동 온도는 -20~40°C입니다. 더 큰 환경적 가변성을 견뎌야 하는 군용 제품의 표준 작동 온도(-55~125°C)에 부합하지 않습니다. 제품을 올바르게 작동해야 하며, 해당 등급 요건에 맞는 작동 온도 범위에서 사용해야 합니다.

목차

범례	3
사용 전 확인할 내용	3
튜토리얼 동영상	3
DJI Assistant 2 다운로드	3
제품 개요	8
소개	9
처음 사용	10
배터리 활성화 및 충전	10
기체 준비	10
조종기 준비	14
기체 활성화	14
펌웨어 업데이트	14
개요	15
기체	15
조종기	16
액세서리 옵션 (별도 판매)	20
기체	21
기체 프로필	22
비행 모드	22
기체 전원 버튼 / 표시등	24
기체 상태 표시등	25
기체 랜딩 기어	26
트래블 모드 전환	26
인텔리전트 랜딩 기어	27
리턴 투 홈	28
스마트 RTH	28
배터리 부족 RTH	31
페일세이프 RTH	32
비전 시스템 및 적외선 감지 시스템	34
감지 범위	34
비전 시스템 사용	36
비행 기록계	37
기체 FPV 카메라	38
기체 안테나	39
기체 RTK	39

프로펠러	41
확장 포트	43
인텔리전트 배터리 충전 허브	44
충전 허브 개요	45
배터리 페어링 충전	46
충전 모드	47
충전 허브 사용	47
충전 허브 LED 표시등	48
인텔리전트 배터리	49
소개	50
배터리 기능	50
배터리 사용	51
배터리 쌍 사용	51
배터리 장착 / 분리	51
전원 켜기 / 끄기 및 배터리 잔량 확인	52
핫 스와핑 교체	52
배터리 예열	53
배터리 보관	54
짐벌 카메라	55
개요	56
X9-8K Air 짐벌 카메라	57
카메라 사양	57
사진 및 동영상 저장	59
카메라 조작	60
짐벌	61
제어 가능 회전 범위	61
짐벌 조작	62
조종기	63
조종기 준비	64
WB37 인텔리전트 배터리 장착하기	64
동글 장착	65
스트랩 및 허리 서포트 사용	65
스틱 조정	66
안테나 조정	66
조종기 시동 및 활성화	67

사용자 인터페이스	68
홈 화면	68
화면 제스처	68
바로 가기 설정	69
동영상 전송	70
조종기 LED 및 경고 알림	71
조종기 충전 및 배터리 잔량 확인	72
조종기와 조종 스틱 모드 연동	74
버튼 개요	77
RTH 버튼	77
L1/L2/L3/R1/R2/R3 버튼	77
버튼 맞춤 설정 및 조합	77
기체 제어 버튼	78
비행 모드 전환 스위치 (N/S/F)	79
컴퍼스 캘리브레이션	79
HDMI 설정	79
듀얼 제어 모드	79
DJI PRO 생태계	82
DJI 동영상 송신기	83
DJI 고휘도 리모트 모니터	83
DJI 3 채널 팔로우 포커스	85
DJI 마스터 휠	85
일반적인 응용 시나리오	86
DJI Pilot 2 앱	89
홈페이지	90
짐벌 카메라 뷰	93
소개	93
상단 바	95
내비게이션 디스플레이	96
카메라 빠른 설정 패널	98
고급 카메라 설정 패널	99
모니터링 설정	99
저장 장치 설정	100
기타 설정	101
웨이포인트 프로	103
크루즈 컨트롤	107

Spotlight Pro	108
비전 어시스트	110
FPV 카메라 뷰	110
전체 화면 모드	112
지도 뷰	112
상태 관리 시스템 (HMS)	113
비행	115
비행 환경 요건	116
책임감을 갖고 기체 작동하기	117
비행 제한 및 GEO 구역	118
GEO(Geospatial Environment Online) 시스템	118
비행 제한	118
비행 고도 및 거리 제한	118
GEO 구역	119
컴퍼스 캘리브레이션	120
비행 전 체크리스트	121
자동 이륙 / 자동 리턴 투 홈	122
모터 시동 / 정지	122
비행 테스트	123
부록	124
사양	125
펌웨어 업데이트	132
DJI Pilot 2 사용	132
DJI Assistant 2(Inspire 시리즈) 사용	133
보관 , 운반 및 유지 보수	134
트롤리 캐리어	135
보관을 위한 트롤리 캐리어 사용	135
트롤리 캐리어 잠금장치	136
문제 해결 절차	137
위험 및 경고	137
폐기	137
C3 인증	138
FAR 원격 ID 준수 정보	143
A/S 정보	144

제품 개요

이 장에서는 제품의 주요 기능이 소개됩니다.

제품 개요

소개

DJI INSPIRE™ 3은 DJI ZENMUSE™ X9-8K Air 짐벌 카메라가 장착된 시네마급 항공 촬영 시스템으로 DJI Pilot 2 앱을 사용하는 기체, 짐벌 카메라, 조종기로 구성됩니다.

기체는 멀티 다중 비행 컨트롤러 시스템, 수평 전방위 비전 시스템, 적외선 감지 시스템 및 나이트 비전 비행 시스템을 통합하여 실내외에서 호버링 및 비행을 비롯하여 모든 방향의 장애물을 피하면서 자동 리턴 투 홈이 가능합니다. 센티미터급 RTK 모듈을 통합하여, 최대로 센티미터급의 정확한 포지셔닝을 제공할 수 있습니다.

3축 짐벌 안정화 시스템을 채택한 Zenmuse X9-8K Air 짐벌 카메라는 듀얼 네이티브 ISO를 지원하며, 최대 8K 75fps ProRes RAW 또는 8K 25fps CinemaDNG 및 4K 120fps 동영상 촬영도 지원[1]합니다. DL 마운트는 다양한 DJI DL 렌즈를 지원합니다.

가벼운 바디와 클래식한 유선형 디자인 덕분에 충분한 전력 다중 시스템이 가능해져 비행 기동성을 향상합니다. 그리고 새로운 디자인의 획기적인 바디는 고속 비행 시 개방된 짐벌 카메라 뷰를 보장해 짐벌 카메라가 자유롭게 움직이며 더 멋진 동영상을 촬영할 수 있습니다.

DJI RC Plus 조종기는 O3 Pro 동영상 전송 기능이 있으며, 기체에서 조종기로 최대 2개의 HD 라이브 뷰를 전송합니다. DJI Inspire 3 전용으로 설계된 DJI Pilot 2 앱을 통해 사용자는 카메라 뷰를 사용해 이미지와 데이터를 실시간으로 확인할 수 있습니다. 조종기에는 기체를 쉽게 제어하고 카메라를 조작할 수 있는 사용자 설정 버튼을 포함한 다양한 기체 및 짐벌 컨트롤이 탑재되어 있습니다.

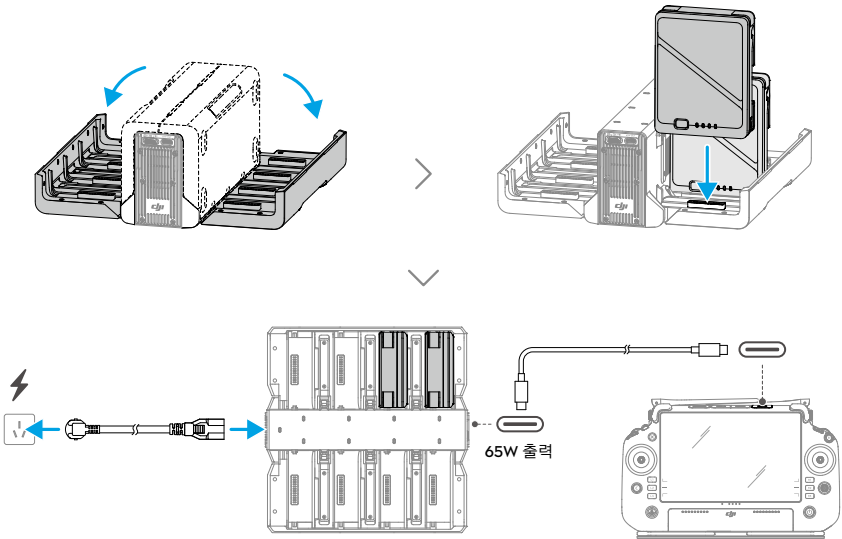
[1] CinemaDNG 및 ProRes RAW 형식은 해당 라이선스를 구매하여 적용하면 사용할 수 있습니다.

처음 사용

배터리 활성화 및 충전

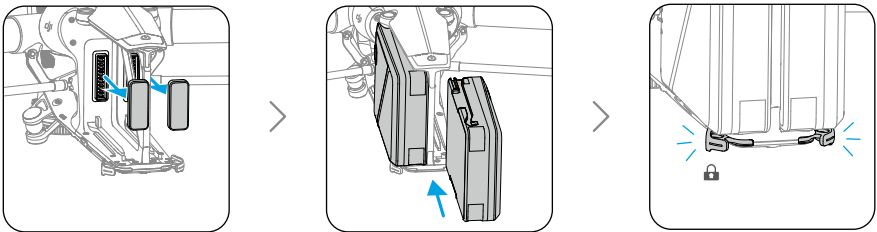
처음 사용하기 전에 인텔리전트 배터리와 조종기 내장 배터리를 활성화해야 합니다. 내장 배터리를 활성화하기 전에는 조종기의 전원을 켤 수 없습니다.

인텔리전트 배터리를 충전 허브에 삽입하고, USB-C to USB-C 고속 데이터 케이블을 사용하여 충전 허브를 조종기에 연결한 다음, 충전 허브를 전원 콘센트에 연결합니다. 충전 허브를 전원 콘센트에 연결하면 인텔리전트 배터리가 활성화됩니다. 배터리 잔량 LED가 깜박이기 시작하면 조종기 내장 배터리가 활성화되었음을 나타냅니다.

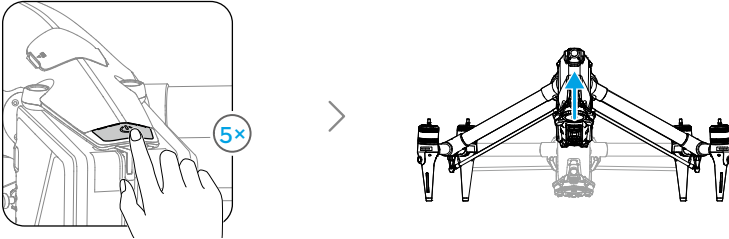


기체 준비

1. 기체 배터리 함에서 보호 커버를 제거하고, 활성화된 인텔리전트 배터리 2개를 삽입합니다. 배터리가 단단히 장착되었는지 확인하십시오.

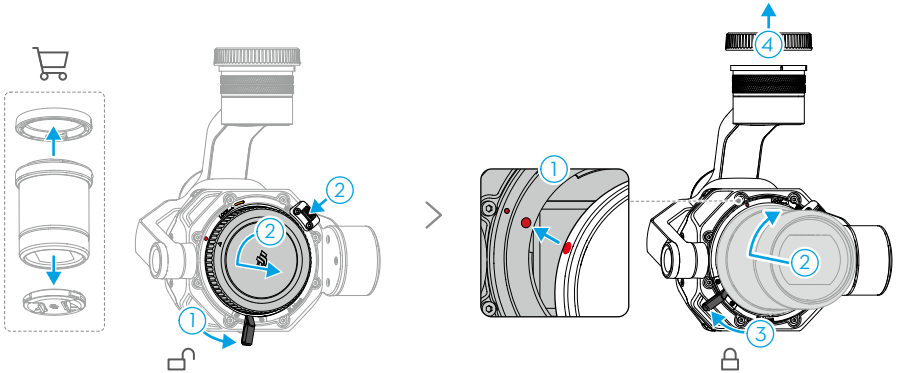


- 2 전원 버튼을 5회 이상 눌러서 기체를 '착륙' 모드로 전환하고 전원을 켭니다. 이때 전원 버튼의 표시등이 순차적으로 점등됩니다.



💡 • 기체의 전원을 켜려면 전원 버튼을 한 번 누른 다음 다시 길게 누릅니다.

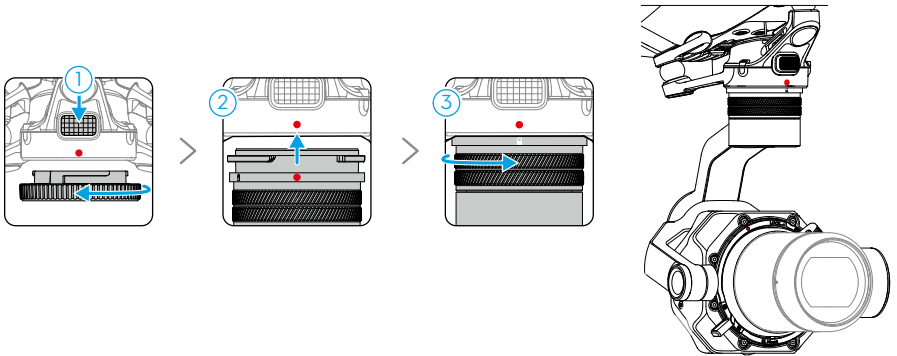
3. 렌즈와 짐벌 카메라 렌즈 마운트의 보호 커버를 분리합니다. 짐벌 카메라에 렌즈(별도 판매)를 설치하고 짐벌 커넥터 커버를 분리합니다.



- 💡 • 카메라 렌즈를 장착하기 전에, 렌즈 잠금 레버가 잠금 해제 위치에 있고 렌즈 마운트의 2개의 빨간색 점이 정렬되어 있는지 확인하십시오.
- 카메라 렌즈를 장착하는 동안 렌즈 분리 버튼을 누르지 마십시오.
- 카메라 렌즈를 장착한 후 레버가 단단히 고정될 때까지 카메라의 주황색 표시를 덮도록 항상 렌즈 잠금 레버를 전환하십시오. 그렇지 않으면, 비행 중 렌즈 진동이 발생할 수 있습니다.
- 짐벌 카메라를 분해하거나 렌즈를 교체할 때 모래, 먼지 및 물에 주의하십시오. 짐벌 카메라 렌즈 마운트나 렌즈에 먼지가 들어가면 흠집이 생기고 사용에 영향을 미칠 수 있으므로 먼지가 없는 환경에서 조작해야 합니다.
- 교체용 지원 렌즈 및 관련 액세서리의 올바른 장착을 위해 본 매뉴얼의 지시사항을 준수하여 부적절한 조작으로 인한 손상을 방지하십시오.
- 부드럽고 깨끗한 천으로 카메라 렌즈의 표면을 닦아 줍니다. 알코올, 벤젠, 시너 또는 기타 가연성 물질이 포함된 소재로 카메라를 닦거나 정비하지 마십시오.

- ⚠ • 카메라 렌즈를 태양, 용암 또는 레이저 빔 등 강력한 에너지원에 노출하지 마십시오. 그렇지 않으면, 카메라가 손상될 수 있습니다.

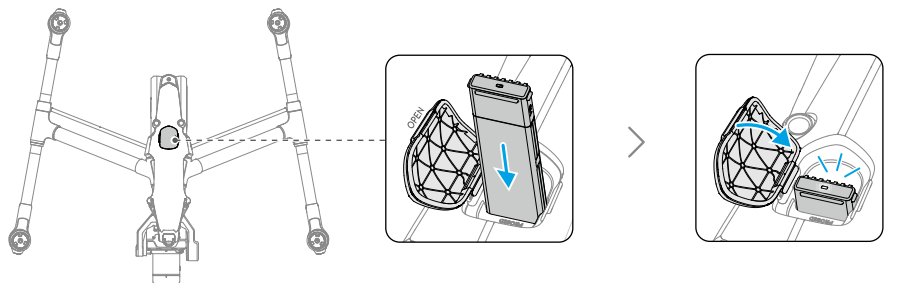
4. 기체의 보호 커버를 분리하고 짐벌 카메라를 기체에 설치합니다.



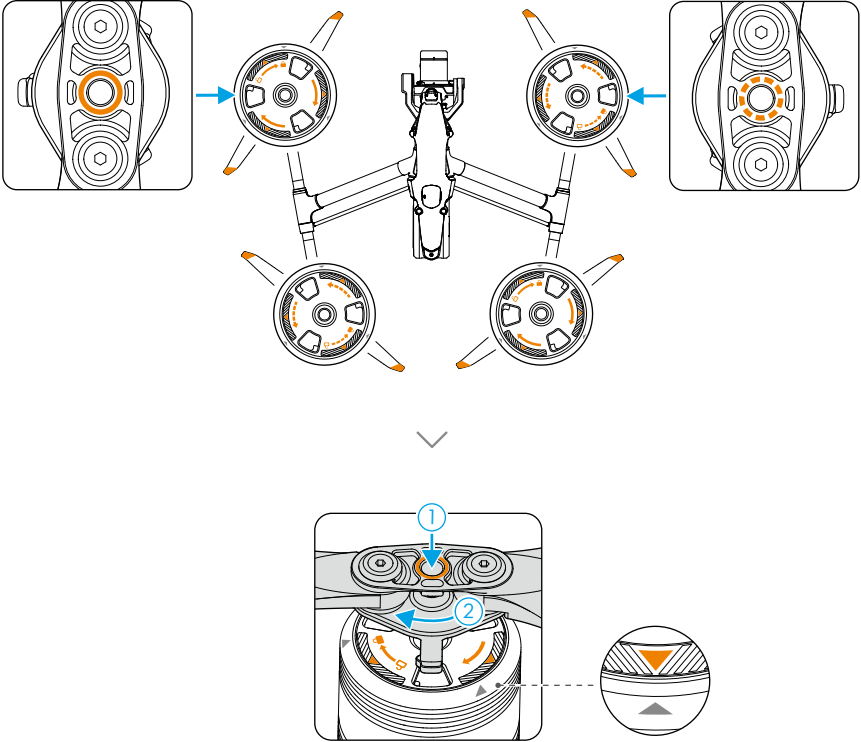
- 💡 • 짐벌을 분리하거나 장착할 때 짐벌을 단단히 고정하십시오.
- 장착 시, 기체의 짐벌 커넥터는 항상 올바른 위치에 있어야 합니다. 그렇지 않으면 카메라를 장착할 수 없습니다.
 - 짐벌 카메라를 분리하려면, 기체의 짐벌 카메라 분리 버튼을 누른 상태에서 짐벌 카메라를 돌려 분리합니다.

- ⚠ • 승인 없는 짐벌을 분해하지 마십시오.
- 짐벌의 정밀 구성품은 충돌 또는 충격에 의해 손상될 수 있으며 이로 인해 짐벌이 비정상적으로 작동할 수 있습니다. 짐벌이 손상되지 않도록 보호하십시오.
 - 짐벌과 기체 사이의 짐벌 댄퍼 및 커넥터는 섬세한 부품입니다. 손상되지 않도록 주의하십시오. 추가적인 도움이 필요하면 DJI 고객센터 또는 DJI 공인 딜러에게 문의하시기 바랍니다. 짐벌 댄퍼 교체 방법에 대한 자세한 내용은 점검 매뉴얼을 참조하십시오.

5. DJI PROSSD를 기체에 삽입합니다. DJI PROSSD의 표시등이 켜지면 올바르게 삽입되었음을 나타냅니다.



6. 프로펠러와 모터 설치 표시를 정렬한 후, 프로펠러 4개를 각각 모터에 끼우고 누르고 돌려서 잠급니다.



• 퀵 릴리즈 프로펠러 어댑터를 회전해 제자리에 설치하고, 프로펠러 어댑터가 모터 샤프트 상단으로 튀어 올라오는지 확인해야 합니다.

• 프로펠러를 분리하기 전에, 먼저 프로펠러 어댑터를 누릅니다.



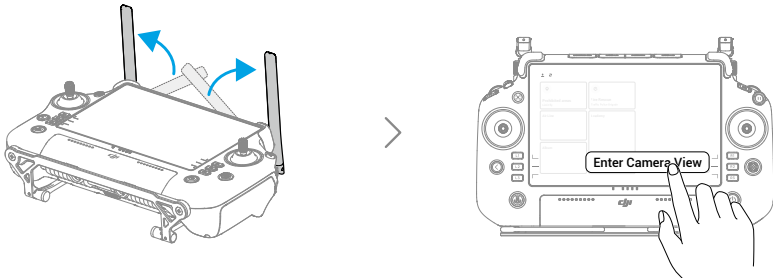
• 프로펠러를 점검, 장착 또는 분리할 때는 날카로운 모서리에 주의하십시오.

조종기 준비

콤보의 일부로 함께 구매한 경우, 조종기가 기체에 이미 연동되어 있습니다.

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

전원이 꺼졌을 때 전원 버튼을 눌러 배터리 잔량을 확인하십시오.



기체 활성화

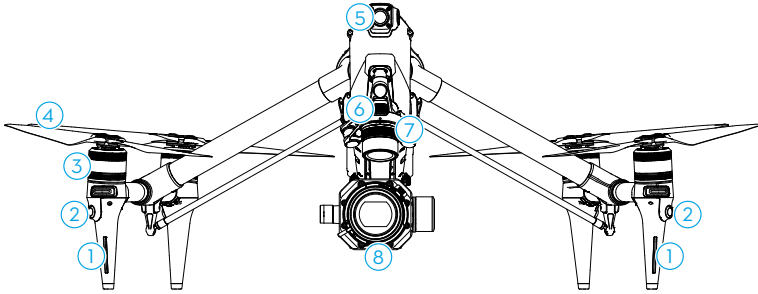
기체는 처음 사용하기 전에 활성화해야 합니다. 기체 및 조종기의 전원을 켜 후, DJI Pilot 2를 사용하여 화면의 알림 메시지에 따라 기체를 활성화합니다. 활성화하려면 인터넷에 연결해야 합니다.

펌웨어 업데이트

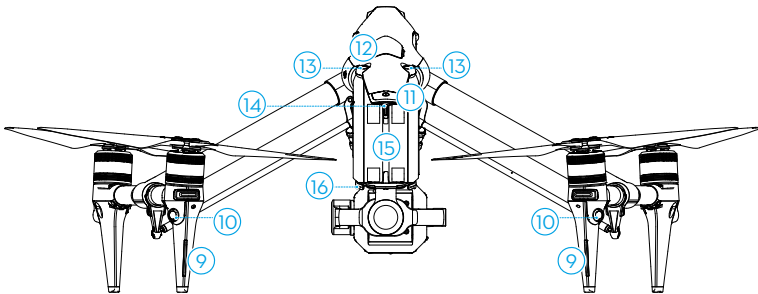
새 펌웨어를 사용할 수 있게 되면 DJI Pilot 2에 알림 메시지가 나타납니다. 가능한 최상의 사용자 경험을 보장하기 위해 펌웨어 업데이트 알림 메시지가 표시될 때마다 펌웨어를 업데이트하는 것이 좋습니다.

개요

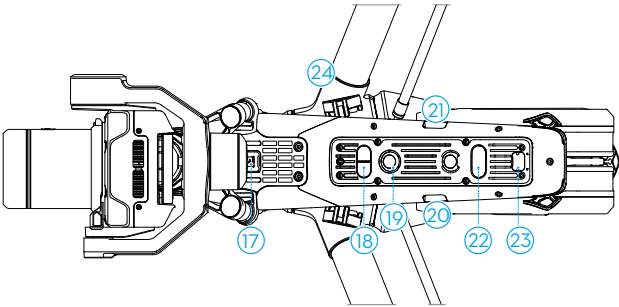
기체



- | | |
|------------------|--------------------|
| 1. 전방 LED 표시등 | 6. 짐벌 분리 버튼 |
| 2. 수평 전방위 비전 시스템 | 7. 짐벌 카메라 퀵 릴리즈 포트 |
| 3. 모터 | 8. 짐벌 카메라 |
| 4. 프로펠러 | |
| 5. FPV 카메라 | |



- | | |
|-------------------|-----------------|
| 9. 후방 LED 표시등 | 14. Y자형 LED 표시등 |
| 10. 수평 전방위 비전 시스템 | 15. 인텔리전트 배터리 |
| 11. 기체 전원 버튼/표시등 | 16. 배터리 분리 버튼 |
| 12. DJI PROSSD 슬롯 | |
| 13. 상향 비전 시스템 | |



17. USB-C 보조 포트

18. 하향 적외선 감지 시스템

19. 하향 비전 시스템

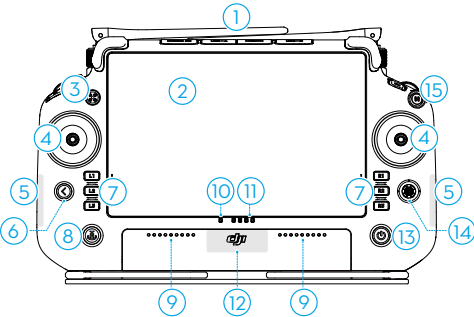
20. USB-C 포트
21. 타임코드 입력 포트

22. 보조등

23. 확장 포트

24. 변환 메커니즘

조종기



1. 외장 RC 안테나

조종기와 기체 간에 제어 신호 및 동영상 무선 신호를 전송합니다.
2. 터치스크린

시스템 및 앱 뷰를 표시하고 최대 10개의 터치 포인트를 지원합니다. 사용하기 전에 터치스크린이 깨끗하고 물기가 전혀 없는 상태인지 확인하십시오. 그렇지 않으면 보기 및 터치 효과에 영향을 줄 수 있습니다.
3. 기체 제어 버튼

기체 제어 버튼으로 기체를 제어하고 기체 제어 상태를 나타냅니다. 자세한 내용은 홈 화면의 '가이드'를 참조하십시오.

4. 조종 스틱

조종 스틱 모드는 DJI Pilot 2에서 설정할 수 있습니다.

5. 내부 Wi-Fi 안테나

사용 중에 Wi-Fi 안테나를 가리지 마십시오. 그렇지 않으면 신호에 영향을 줄 수 있습니다.

6. 뒤로가기/기능 버튼

한 번 누르면 이전 화면으로 돌아갑니다. 두 번 누르면 홈 화면으로 돌아갑니다. 뒤로가기 버튼과 또 다른 버튼을 사용하여 조합 버튼을 활성화합니다. 자세한 내용은 홈 화면의 '가이드'를 참조하십시오.

7. L1/L2/L3/R1/R2/R3 버튼

DJI Pilot 2의 카메라 뷰로 이동하면 이 버튼의 특정 기능이 표시됩니다.

8. 리턴 투 홈(RTH) 버튼

길게 눌러서 RTH를 시작합니다. 다시 눌러서 RTH를 취소합니다.

9. 마이크

사용 중에 마이크를 가리지 마십시오.

10. 상태 LED

조종기의 상태를 나타냅니다. 자세한 내용은 '조종기 LED 및 경고 알림' 섹션 또는 홈 화면의 '가이드'를 참조하십시오.

11. 배터리 잔량 LED

조종기의 현재 배터리 잔량을 표시합니다. 자세한 내용은 '조종기 LED 및 경고 알림' 섹션을 참조하십시오.

12. 내부 GNSS 안테나

사용 중에 내부 GNSS 안테나를 가리지 마십시오. 그렇지 않으면 포지셔닝 정확도에 영향을 미칠 수 있습니다.

13. 전원 버튼

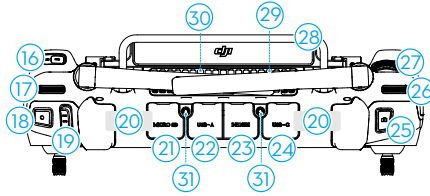
한 번 누르면 현재 배터리 잔량이 표시됩니다. 한 번 누른 다음 다시 2초 동안 길게 눌러 조종기를 켜거나 끕니다. 조종기의 전원이 켜진 후에 한 번 누르면 터치스크린이 켜지거나 꺼집니다.

14. 5D 버튼

DJI Pilot 2의 기본 5D 버튼 기능이 표시됩니다. 자세한 내용은 홈 화면의 '가이드'를 참조하십시오.

15. 비행 일시 정지 버튼

한 번 누르면 기체에 제동이 걸리고 기체가 제자리에서 호버링합니다(GNSS 또는 비전 시스템을 사용할 수 있는 경우에만 가능).



16. C3 버튼

DJI Pilot 2의 기능을 사용자 정의합니다.

17. 왼쪽 다이얼

짐벌의 틸트를 제어합니다.

18. 녹화 버튼

버튼을 한 번 누르면 녹화를 시작하거나 중단합니다.

19. 비행 모드 전환 스위치

여러 비행 모드 사이를 전환합니다. 사용자는 일반, 스포츠, 기능 모드 사이에서 전환할 수 있습니다. 기능 모드는 앱에서 구성할 수 있습니다.

20. 내부 RC 안테나

기체 제어 신호와 동영상 무선 신호를 전송합니다. 사용 중에 내부 RC 안테나를 가리지 마십시오. 그렇지 않으면 신호에 영향을 줄 수 있습니다.

21. microSD 카드 슬롯

microSD 카드를 삽입하기 위해 사용합니다.

22. USB-A 포트

사용자는 조종기를 TB51 인텔리전트 배터리 충전 허브에 연결하여 충전 허브 펌웨어를 업데이트할 수 있습니다. 사용자는 USB 플래시 드라이브나 메모리 카드와 같은 타사 기기를 삽입할 수도 있습니다.

23. HDMI 포트

HDMI 신호를 외부 모니터로 출력하기 위한 포트입니다.

24. USB-C 포트

충전 허브에 연결하는 방법으로 조종기를 충전하기 위해 사용합니다.

25. 포커스/셔터 버튼

버튼을 반 정도 누르면 초점이 자동으로 맞춰지고 끝까지 누르면 사진이 촬영됩니다.

26. 오른쪽 다이얼

짐벌의 팬을 제어합니다.

27. 스크롤 휠

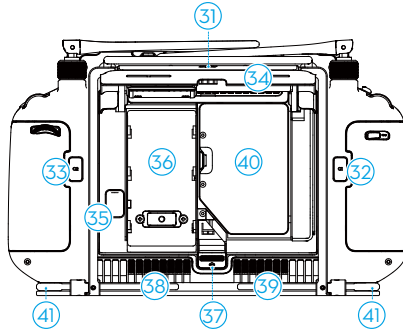
화면에서 지정된 측면 버튼을 누른 후 스크롤 휠을 돌려 카메라 매개변수를 조정합니다. 자세한 내용은 '짐벌 카메라 - 카메라 조작' 섹션을 참조하십시오. 이것은 DJI Pilot 2에서 설정할 수 있습니다.

28. 핸들

29. 스피커

30. 통풍구

열 발산에 사용됩니다. 사용 중 통풍구를 막지 마십시오.



31. 예비용 마운트 구멍

외부 기기를 장착합니다.

32. C1 버튼

DJI Pilot 2의 기능을 사용자 정의합니다.

33. C2 버튼

DJI Pilot 2의 기능을 사용자 정의합니다.

34. 후면 커버

35. 배터리 분리 버튼

36. 배터리 함

WB37 인텔리전트 배터리(별도 판매)를 설치합니다.

37. 후면 커버 분리 버튼

38. 경고 알림

39. 흡기구

열 발산에 사용됩니다. 사용 중 흡기구를 막지 마십시오.

40. 동글 함

동글을 USB-C 커넥터에 삽입합니다.

41. 허리 서포트

조종기 스트랩을 연결합니다.

액세서리 옵션 (별도 판매)

DJI DL 렌즈

DJI Zenmuse X9-8K Air 짐벌 카메라에는 DJI DL 렌즈 설치를 지원하는 DL 마운트가 장착되어 있습니다. 설치 및 자세한 내용은 짐벌 카메라 장을 참조하십시오.

DJI PRO 생태계

DJI Inspire 3는 DJI 동영상 송신기, DJI 고휘도 원격 모니터, DJI 3채널 팔로우 포커스, DJI 마스터 휠 등의 다른 DJI 제품과 함께 사용하여 전문가용 영화 생태계를 조성할 수 있습니다. 자세한 내용은 DJI PRO 생태계 장을 참조하십시오.

기체

이 장은 기체의 주요 기능을 소개합니다.

기체

기체 프로필

Inspire 3 기체는 크게 비행 제어 시스템, 통신 시스템, 비전 시스템, 이미지 처리 시스템, 추진 시스템, 변환 메커니즘, 전력 및 배터리 시스템으로 구성됩니다. 이 장에서는 기체 구성품 및 기능에 대해 자세히 소개합니다.

비행 모드

비행 모드는 조종기에서 비행 모드 전환 스위치를 사용하여 전환할 수 있습니다.

N 모드 (일반)

기체는 GNSS 및 전방, 후방, 측면, 상향 및 하향 비전 시스템 및 적외선 감지 시스템을 활용하여 자체적으로 위치를 결정하고 안정화합니다. GNSS 신호가 강할 경우, 기체는 GNSS를 이용하여 자체적으로 위치를 결정하고 안정화합니다. GNSS가 약하더라도 조명 및 기타 환경 조건이 충분할 경우, 기체는 비전 시스템을 이용하여 자체적으로 위치를 결정하고 안정화합니다. GNSS 신호가 약하고 조명 및 기타 환경 조건이 충분하지 않은 경우, 기체는 정밀하게 호버링할 수 없으며 고도만 유지할 수 있습니다.

S 모드 (스포츠)

기체는 GNSS와 하향 비전 시스템을 활용하여 정밀하게 호버링합니다. 게인 및 노출 설정을 조정하여 기체의 최대 비행 속도를 26m/s로 높일 수 있습니다. S 모드에서는 4개 수평 방향의 장애물 감지가 비활성화되고 기체는 이러한 방향의 장애물을 감지하거나 우회할 수 없습니다. 상향 및 하향 비전 시스템이 정상적으로 작동하여 정확한 호버링 위치에 도달합니다.

F 모드 (기능)

기능 모드는 DJI Pilot 2에서 T 모드(삼각대 모드) 또는 A 모드(자세 모드)로 설정할 수 있습니다. T 모드는 N 모드를 기반으로 합니다. 비행 속도는 기체를 보다 쉽게 제어할 수 있도록 제한됩니다. 자세 모드는 주의해서 사용해야 합니다.

- ⚠️ 장애물 감지는 S 모드에서 비활성화됩니다. 즉, 기체가 장애물을 감지하고 자동으로 장애물을 회피하기 위해 제동할 수 없습니다. S 모드에서 기체를 비행할 때는 주변 환경과 경로에 있는 장애물에 주의하십시오.
- S 모드로 비행할 때 기체의 비행 속도는 N 모드(일반)에 비해 크게 증가한다는 점에 유의하십시오. 이에 따라, 제동 거리도 크게 증가합니다. 무풍 환경에서 비행할 때 최소 55m의 제동 거리가 필요합니다.
- S 모드의 경우, 기체가 상승 및 하강하는 동안에는 무풍 환경에서 15m의 제동 거리가 필요합니다.

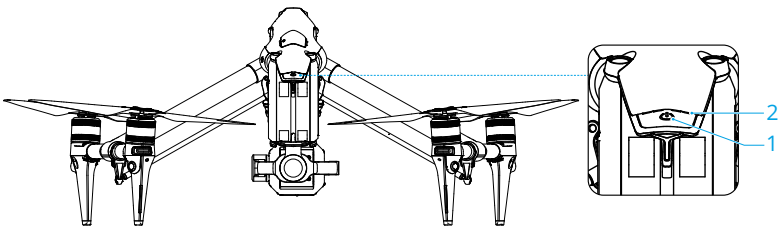
A 모드 (자세 모드)

자세 모드에서는 비전 시스템과 일부 인텔리전트 기능이 비활성화됩니다. 그러므로 기체는 이 모드에서 스스로 위치를 지정하거나 자동으로 정지를 할 수 없으며, 주변 환경에 쉽게 영향을 받아 수평 이동이 발생할 수도 있습니다. 조종기를 사용하여 기체를 제어하고 기체 위치를 지정하십시오. 주의해서 비행하십시오.



- 각 비행 모드에서 기체의 동작을 충분히 숙지하지 않은 경우, N 모드에서 S 모드 또는 F 모드로 전환하지 마십시오. N 모드에서 다른 모드로 전환하기 전에 DJI Pilot 2에서 '다중 비행 모드'를 켜야 합니다.
- GNSS 신호가 약한 지역 또는 협소하고 막힌 공간에서 비행하지 마십시오. 그렇지 않으면 기체가 의도치 않게 자세 모드로 전환되어 잠재적 비행 위험을 초래합니다. 가능한 한 빨리 안전한 장소에 기체를 착륙시키십시오.

기체 전원 버튼/표시등



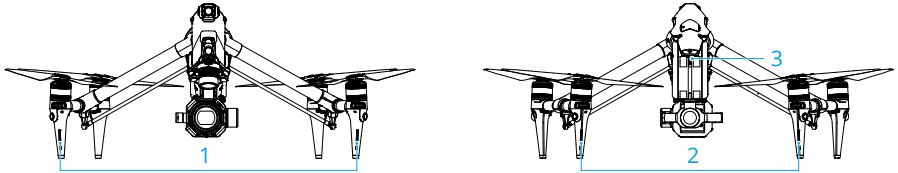
1. 전원 버튼 (인텔리전트 배터리 장착 후):
- a. 전원 버튼을 한 번 누르면 현재 기체 배터리 잔량을 확인합니다.
 - b. 전원 버튼을 누른 다음, 다시 2초 동안 길게 누르면 기체가 켜지거나 꺼집니다.
 - c. 전원 버튼을 5회 이상 누르면 잠금을 해제하거나 트래블 모드로 들어갑니다.
2. 표시등: 현재 기체 배터리 잔량 또는 기체 상태를 표시합니다.
- 배터리 잔량 표시등은 방전 중에도 현재 배터리 잔량을 표시합니다. 표시등은 아래와 같이 정의됩니다.
- : LED 켜짐. : LED 꺼짐. : LED 깜박임.

배터리 잔량				
LED1	LED2	LED3	LED4	배터리 잔량
				88% ~ 100%
				75% ~ 87%
				63% ~ 74%
				50% ~ 62%
				38% ~ 49%
				25% ~ 37%
				13% ~ 24%
				0% ~ 12%

기체 상태				
LED1	LED2	LED3	LED4	설명
				기체 상태 오류. 조종기에 연결하고 DJI Pilot 2를 실행한 후 HMS를 눌러 오류를 진단합니다.
				기체 펌웨어가 업데이트 중입니다.
				기체와 조종기가 연동 중입니다.

기체 상태 표시등

기체에는 전방 LED, 후방 LED 및 Y자형 LED 표시등이 있습니다.



1. 전방 LED 표시등
2. 후방 LED 표시등
3. Y자형 LED 표시등

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

기체에 전원이 켜져 있지만 모터가 작동하지 않는 경우, 후방 LED가 비행 제어 시스템의 상태를 표시합니다. 기체 상태 표시등에 대한 자세한 내용은 아래 표를 참조하십시오.

정상 상태		
	빨간색, 노란색, 녹색이 교대로 깜박임	전원을 켜고 자체 진단 테스트 수행
 ×4	노란색으로 네 번 깜박임	예열 중
	녹색으로 천천히 깜박임	GNSS 활성화
 ×2	녹색으로 두 번씩 반복하여 깜박임	비전 시스템 활성화
	노란색으로 느리게 깜박임	GNSS 및 하향 비전 시스템이 비활성화된 (자세 모드 활성화됨)
경고 상태		
	노란색으로 빠르게 깜박임	조종기 신호가 끊김
	빨간색으로 느리게 깜박임	배터리 부족, 이륙 비활성화*
	빨간색으로 빠르게 깜박임	심각한 배터리 부족
	빨간색으로 빠르게 깜박임 (CSC 수행 시)	IMU 오류
 —	빨간색 유지	심각한 오류*
	빨간색과 노란색이 교대로 깜박임	컴퍼스 캘리브레이션 필요

* 후방 표시등이 빨간색으로 천천히 깜박이거나 빨간색으로 고정된 상태에서 기체가 이륙할 수 없는 경우, 조종기에 연결하고 DJI Pilot 2를 실행하여 세부 정보를 확인하십시오.

모터가 작동하면, 전방 LED가 빨간색과 녹색으로 교대로 깜박이고 후방 LED는 녹색으로 깜박입니다. 녹색 표시등은 기체가 UAV임을 나타내고 빨간색 표시등은 기체의 비행방향과 위치를 나타냅니다. Y자형 LED는 기체의 후방 방향을 나타내는 데 도움이 됩니다. 기체의 전원이 켜지면 Y자형 LED가 녹색으로 켜집니다.

⚠ • 조명 요건은 지역에 따라 다릅니다. 현지 법률 및 규정을 준수하십시오.

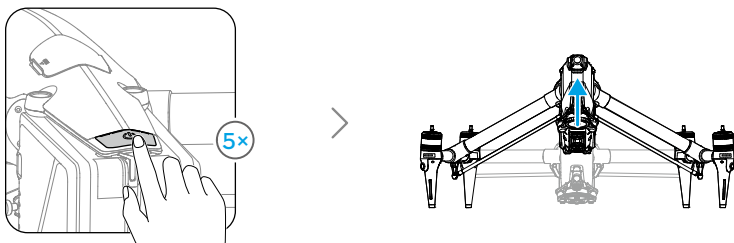
기체 랜딩 기어

기체는 배송 전에 트래블 모드로 설정됩니다. 처음 사용하기 전에 착륙 모드로 전환하려면 아래 단계를 따르십시오.

트래블 모드 전환

트래블 모드와 착륙 모드 간에 전환하기 전에 기체를 평평한 표면(예: 테이블)에 놓습니다.

트래블 모드 잠금 해제: 배터리 장착 후, 전원 버튼을 5회 이상 눌러 기체를 트래블 모드에서 착륙 모드로 전환하고 전원을 끕니다.

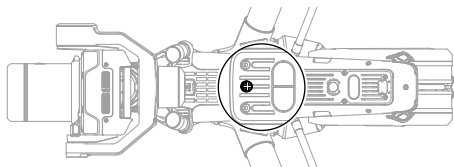


트래블 모드 설정: 기체 전원이 켜진 상태에서 짐벌 카메라를 분리하고, 전원 버튼을 5회 이상 누르고 기체가 트래블 모드로 전환될 때까지 기다린 다음 전원을 끕니다. 배터리를 분리하기 전에 배터리 분리 버튼을 누르십시오.

⚠ • 기체에 짐벌 카메라를 부착한 상태에서 전원 버튼을 5회 이상 누른 후, 짐벌 카메라가 분리되면 기체가 트래블 모드로 들어갑니다. 기체는 짐벌 카메라를 부착한 상태에서 착륙 모드에서 트래블 모드로 전환할 수 없습니다.

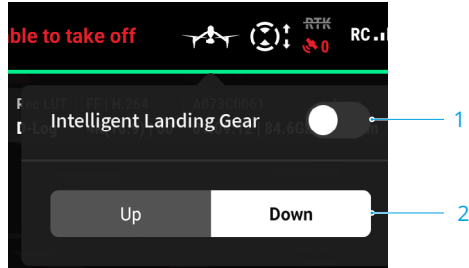
• 기체 변환 중에는 변환 메커니즘에 손을 대지 마십시오.

☀ • 수동으로 랜딩 기어를 조정해야 하는 상황에서는 동봉된 드라이버의 십자형 엔드를 기체 바닥의 작은 구멍에 삽입하고 서보 기어박스의 기어를 천천히 돌립니다.



인텔리전트 랜딩 기어

DJI Pilot 2 카메라 뷰로 이동하여,  아이콘을 눌러 인텔리전트 랜딩 기어 스위치를 표시합니다.



1. 인텔리전트 랜딩 기어 스위치: 활성화된 경우, 기체가 이륙 또는 착륙 중에 랜딩 기어를 자동으로 올리거나 내립니다. 비활성화된 경우, 카메라 뷰로 이동하여 '*** >  > 랜딩 기어 설정'을 눌러 하향 장애물 회피가 켜지도록 정밀 착륙을 활성화합니다. 착륙 중 랜딩 기어를 올리면, 기체는 짐벌 카메라를 보호하기 위해 지상 1m에서 자동으로 제동을 겁니다.
2. 랜딩 기어 변환 버튼: 비행 중에 이 버튼을 눌러 랜딩 기어를 올리거나 내립니다.



- 조종기의 R1 버튼을 눌러 랜딩 기어를 올리거나 내릴 수도 있습니다. 자세한 내용은 DJI Pilot 2 앱 창의 짐벌 카메라 뷰 소개를 참조하십시오.
- 랜딩 기어는 기체가 지면에 머무를 때 자동으로 잠기며, 필요한 경우 조종기 또는 앱을 사용하기 전에 앱 내의 랜딩 기어 설정에서 랜딩 기어의 잠금을 해제하여 작동합니다.

리턴 투 홈

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

	GNSS	설명
홈포인트	 10	기체가 강하거나 조금 강한 GNSS 신호(흰색 아이콘으로 표시)를 수신한 첫 번째 위치가 기본 홈포인트로 기록됩니다. 홈포인트는 기체가 강하거나 조금 강한 GNSS 신호를 수신하는 한 이륙 전에 업데이트할 수 있습니다. 신호가 약하면 홈포인트가 업데이트되지 않습니다. DJI Pilot 2는 홈포인트가 설정되면 음성 알림 메시지를 제공합니다.

 • 다이내믹 홈포인트는 비행 제어 시스템 설정에서 활성화할 수 있습니다. 홈포인트가 성공적으로 업데이트되면 앱의 홈포인트 아이콘이 파란색으로 표시됩니다.

스마트 RTH

GNSS 신호가 충분히 강하면 스마트 RTH를 사용하여 기체를 홈포인트로 귀환시킬 수 있습니다. 스마트 RTH는 DJI Pilot 2에서  아이콘을 누르거나 조종기의 RTH 버튼을 짧게 누르면 시작할 수 있습니다. RTH 프로세스 중에 조종기에서 "삐" 소리가 납니다. 조종기의 RTH 버튼 또는 비행 일시 중지 버튼을 누르거나, DJI Pilot 2의 카메라 뷰에서  중지 아이콘을 눌러 RTH를 종료합니다. RTH를 종료한 후에는 사용자가 직접 기체를 제어하게 됩니다.

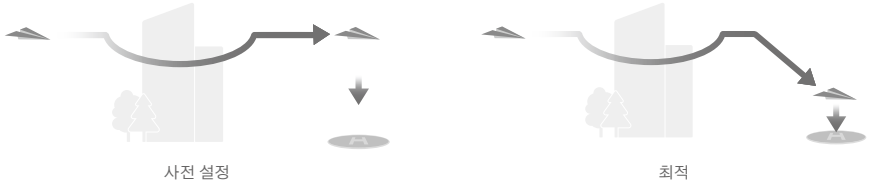
고급 RTH

고급 RTH는 스마트 RTH가 트리거될 때 조명이 충분하고 환경이 비전 시스템에 적합한 경우에 활성화됩니다. 기체가 최상의 RTH 경로를 자동으로 계획하며, 이 경로는 DJI Pilot 2 앱에 표시되고 환경에 따라 조정됩니다.

RTH 설정

RTH 설정은 고급 RTH에서 사용 가능합니다. DJI Pilot 2의 카메라 뷰로 이동하여, '...' >  을 누른 다음, '리턴 투 홈'을 '사전 설정' 또는 '최적'으로 설정합니다.

- 사전 설정: RTH가 시작될 때 기체가 홈포인트로부터 20~50m 거리에 있는 경우, 기체는 RTH 고도로 상승하지 않고 대신 현재 고도에서 최상의 경로를 사용하여 홈으로 돌아갑니다. RTH가 시작될 때 기체가 홈포인트에서 50m 이상 떨어진 경우, 기체는 RTH 경로를 계획하고 장애물을 피하면서 개방된 구역으로 비행하며 RTH 고도로 상승하고 최상의 경로를 사용하여 홈으로 돌아갑니다. 기체가 홈포인트 근처에 있을 시 현재 고도가 RTH 고도보다 높을 경우, 기체는 전방으로 비행하면서 하강합니다.
- 최적: 기체는 RTH 고도 설정에 관계없이 최적의 RTH 경로를 자동으로 계획하고, 장애물 및 전송 신호와 같은 환경 요인에 따라 고도를 조정합니다. 최적 RTH 경로는 기체가 사용하는 배터리 전력을 줄이고 비행 시간을 증가시키는 가능한 최단 거리를 이동하는 것을 의미합니다.



고급 RTH 절차

1. 홈포인트가 기록됩니다.
2. 고급 RTH를 시작합니다.
3. 기체가 정지하고 제자리에서 호버링합니다.
 - a. RTH가 시작될 때 기체가 홈포인트에서 20m 미만의 거리에 있는 경우에는 즉시 착륙합니다.
 - b. RTH가 시작될 때 기체가 홈포인트에서 20m 이상 떨어져 있는 경우, 기체는 RTH 설정에 따라 최상의 경로를 계획하고 장애물과 GEO 구역을 피해 홈포인트로 비행합니다. 기체 전면은 항상 비행 방향과 동일한 방향을 향합니다.
4. 기체는 RTH 설정, 환경, RTH 중 전송 신호에 따라 자동으로 비행합니다.
5. 홈포인트에 도달한 후 기체가 착륙하고 모터가 정지합니다.

직선 RTH

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

직선 RTH 절차:

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

⚠️ • 고급 RTH 중에는 기체가 풍속 및 장애물과 같은 환경적 요인에 따라 비행 속도를 자동으로 조정합니다.

- 기체는 나무가지나 전선과 같은 작거나 가느다란 물체를 피할 수 없습니다. 스마트 RTH를 사용하기 전에 기체를 개방된 구역으로 비행하십시오.
- 기체가 RTH 경로에서 피할 수 없는 전선이나 타워가 있는 경우 고급 RTH를 '사전 설정'으로 설정하고 RTH 고도가 모든 장애물보다 높게 설정되어 있는지 확인합니다.

- RTH 중 RTH 설정을 변경할 경우 기체는 정지하고 최신 설정에 따라 홈으로 돌아갑니다.
 - RTH 중에 최고 고도가 현재 고도 이하로 설정되면 기체는 최고 고도까지 하강한 후 홈으로 돌아갑니다.
 - RTH 중에는 RTH 고도를 변경할 수 없습니다.
 - 현재 고도와 RTH 고도의 차이가 클 경우 서로 다른 고도에서의 풍속으로 인해 배터리 사용량을 정확하게 계산할 수 없습니다. DJI Pilot 2의 배터리 전원 및 경고 메시지에 각별히 주의하십시오.
 - 이륙 또는 RTH 중에 조명 상태와 환경이 비전 시스템에 적합하지 않은 경우에는 고급 RTH를 사용할 수 없습니다.
 - 고급 RTH 중에 조명 상태와 환경이 비전 시스템에 적합하지 않고 기체가 장애물을 피할 수 없는 경우에는 기체가 직선 RTH로 들어갑니다. RTH로 들어가기 전에 적절한 RTH 고도를 설정해야 합니다.
 - 고급 RTH 중에 조종기 신호가 정상일 때는 피치 스틱으로 비행 속도를 제어할 수 있지만 방향과 고도는 제어할 수 없으며 기체를 좌측 또는 우측으로 비행할 수 없습니다. 가속하면 더 많은 전력이 사용됩니다. 비행 속도가 유효 감지 속도를 초과하면 기체가 장애물을 피할 수 없게 됩니다. 피치 스틱을 완전히 아래로 당기면 기체가 정지하고 제자리에서 호버링하면서 RTH를 종료합니다. 피치 스틱을 놓은 후 기체를 제어할 수 있습니다.
 - 직선 RTH 중에 조종기 신호가 정상일 때는 조종기를 사용해 비행 속도와 고도를 제어할 수 있지만 기체의 방향은 제어할 수 없으며 기체를 좌측 또는 우측으로 비행할 수 없습니다. 피치 스틱으로 가속하여 비행 속도가 유효 감지 속도를 초과하면 기체가 장애물을 회피할 수 없습니다. 기체가 상승하거나 전방으로 비행하는 경우, 조종 스틱을 반대 방향으로 밀어 RTH를 종료합니다. 조종 스틱을 놓아 기체를 다시 제어합니다. 기체가 RTH 상태에서 상승하면서 최고 고도에 도달하면, 기체가 정지하고 현재 고도에서 홈포인트로 돌아갑니다.
 - 기체가 전방 장애물을 감지하여 상승하다가 최고 고도에 도달하면, 제자리에서 호버링하게 됩니다.
 - 홈포인트에서 50m 미만이고 물체를 감지하면 기체는 직선 RTH 중에 제동을 겁니다.
-

배터리 부족 RTH

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

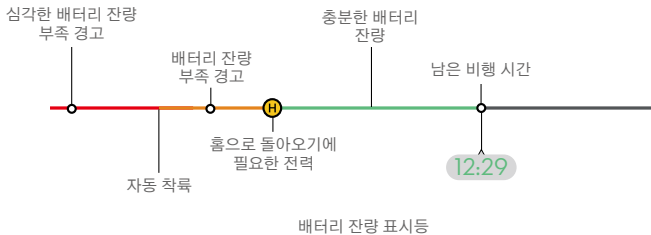
전력 부족으로 인한 불필요한 위험을 방지하기 위해, 기체는 현재 위치에서 홈포인트까지 비행하기에 충분한 전력이 있는지 자동으로 계산합니다. 배터리 잔량이 적고 RTH 비행만 완료하기에 충분할 경우 DJI Pilot 2에 경고 메시지가 표시됩니다.

10초 동안 아무런 조치를 취하지 않으면 기체가 자동으로 홈포인트로 비행합니다. 조종기에서 RTH 버튼이나 비행 일시 정지 버튼을 눌러 RTH를 취소합니다.

배터리 부족 RTH의 카운트다운이 취소되면 마지막 카운트다운에서 60초 후 현재 배터리 잔량이 스마트 RTH 배터리 잔량보다 적어질 때 앱이 10초 동안 카운트다운을 표시합니다. 경고 후 RTH를 취소하면 인텔리전트 배터리에 기체를 안전하게 착륙할 수 있는 충분한 전력이 없어서 기체가 충돌하거나 분실될 수 있습니다.

현재 배터리 잔량이 현재 고도에서 기체가 하강할 수 있는 정도만 남은 경우에는 기체가 자동으로 착륙합니다. 자동 착륙은 취소할 수 없지만, 조종기를 사용하여 착륙 과정에서 기체의 수평 이동과 하강 속도를 바꿀 수 있습니다. 충분한 전력이 있으면, 스로틀 스틱을 사용하여 기체를 최대 1m/s의 속도로 하강시킬 수 있습니다.

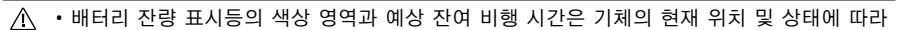
자동 착륙 중에는 가능한 한 빨리 기체를 착륙시킬 적절한 장소를 찾기 위해 수평으로 이동시킵니다. 사용자가 전원이 고갈될 때까지 스로틀 스틱을 위쪽으로 계속 밀면 기체가 떨어집니다.



배터리 잔량 경고	의미	비행
배터리 부족 RTH	남은 배터리 잔량이 기체가 홈포인트까지 안전하게 비행하기에만 충분합니다.	RTH를 선택하면 기체가 자동으로 홈포인트로 비행하고 착륙 보호 기능이 활성화됩니다. 사용자가 기체를 다시 제어하게 되고 RTH 중에 수동으로 착륙시킬 수 있습니다. ⚠ RTH를 사용하지 않기로 선택한 후에는 해당 경고가 다시 표시되지 않습니다. 신중하게 결정하여 비행 안전을 보장하십시오.
자동 착륙	남은 배터리 잔량이 기체가 현재 고도에서 하강하는 데만 충분합니다.	기체가 자동으로 착륙하고 착륙 보호 기능이 활성화됩니다.

예상 잔여 비행 시간	기체의 예상 잔여 비행 시간은 현재 배터리 잔량을 기초로 합니다.	/
배터리 잔량 부족 경고	카메라 뷰에서 ‘...>’  을 눌러 배터리 부족 임계값*을 설정합니다.	조종기에서 ‘빠’ 소리가 길게 납니다. 사용자는 여전히 기체를 제어할 수 있습니다.
심각한 배터리 잔량 부족 경고	카메라 뷰에서 ‘...>’  을 눌러 심각한 배터리 부족 임계값*을 설정합니다.	조종기에서 ‘빠’ 소리가 짧게 납니다. 사용자는 여전히 기체를 제어할 수 있습니다. 기체를 계속 비행하는 것은 안전하지 않습니다. 즉시 착륙시킵니다.

* 이 임계값은 배터리 부족 RTH 또는 자동 착륙의 임계값과는 다릅니다.

 • 배터리 잔량 표시등의 색상 영역과 예상 잔여 비행 시간은 기체의 현재 위치 및 상태에 따라 자동으로 조정됩니다.

페일세이프 RTH

조종기에서 신호가 끊길 때 기체의 동작을 DJI Pilot 2에서 RTH, 착륙 또는 호버링으로 설정할 수 있습니다. 홈포인트가 올바르게 기록되고 컴파스가 정상적으로 작동하는 상태에서 조종기 신호 또는 명령 및 제어 링크가 6초 이상 감지되지 않으면 페일세이프 RTH가 자동으로 활성화됩니다.

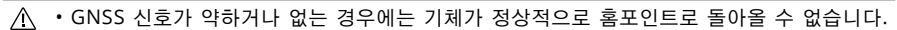
조명이 충분하고 비전 시스템이 정상적으로 작동하는 경우에는 DJI Pilot 2가 조종기 신호를 놓치기 전에 기체가 생성한 RTH 경로를 표시하고 RTH 설정에 따라 고급 RTH를 사용하여 홈으로 돌아갑니다. 조종기 신호가 복원되더라도 기체는 RTH 상태를 유지합니다. DJI Pilot 2는 이에 따라 RTH 경로를 업데이트합니다.

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

원래 경로 RTH 절차:

- 1. 원래 경로 RTH가 시작됩니다.
- 2. 기체가 정지하고 제자리에서 호버링합니다.
 - a. 기체가 홈포인트에서 50m 이상 떨어져 있는 경우, 기체는 방향을 조정하고 원래 비행경로에서 50m 후방으로 비행한 다음 직선 RTH로 들어갑니다.
 - b. 기체가 홈포인트에서 20~50m 거리에 있으면 직선 RTH로 들어갑니다.
 - c. RTH가 시작될 때 기체가 홈포인트에서 20m 미만의 거리에 있는 경우에는 즉시 착륙합니다.
- 3. 홈포인트에 도달한 후 기체가 착륙하고 모터가 정지합니다.

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

 • GNSS 신호가 약하거나 없는 경우에는 기체가 정상적으로 홈포인트로 돌아올 수 없습니다. 페일세이프 RTH로 들어간 후 GNSS 신호가 약하거나 없는 경우 기체는 자세 모드로 들어갈 수 있습니다. 기체는 착륙 전에 잠시 제자리에서 호버링합니다.

- 비행 전에 매번 적합한 RTH 고도를 설정하는 것은 매우 중요합니다. DJI Pilot 2 앱을 실행한 후 RTH 고도를 설정합니다. 기본 RTH 고도는 100m입니다.
- 페일세이프 RTH 중에 비전 시스템을 이용할 수 없는 경우에는 기체가 장애물을 회피할 수 없습니다.

- GEO 구역은 RTH에 영향을 줄 수 있습니다. GEO 구역 근처에서는 비행하지 마십시오.
- 풍속이 너무 높으면 기체가 홈포인트로 돌아올 수 없습니다. 주의해서 비행하십시오.
- RTH 중에는 작고 가는 물체(예: 나뭇가지 또는 전선) 또는 투명한 물체(예: 물 또는 유리)에 주의하십시오. 긴급 상황에서는 RTH를 종료하고 기체를 수동으로 제어하십시오.
- 일부 환경에서는 비전 시스템이 작동하더라도 RTH를 사용하지 못할 수 있습니다. 이 경우, 기체는 RTH를 종료합니다.

착륙 보호

사용자가 조종기 또는 앱을 사용하여 RTH 또는 자동 착륙을 트리거하면 스마트 RTH 중에 착륙 보호 기능이 활성화됩니다. 기체가 착륙을 시작하면 착륙 보호 기능이 활성화됩니다.

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

- ⚠ • 착륙 보호 기능은 다음과 같은 상황에서는 작동하지 않습니다.
- a. 하향 비전 시스템이 비활성화된 경우
 - b. 사용자가 피치/롤/스로를 스틱을 조작하는 경우(조종 스틱을 사용하지 않으면 착륙 보호 기능이 다시 활성화됨)
 - c. 포지셔닝 시스템이 제대로 작동하지 않는 경우(예: 위치 드리프트 오류)
 - d. 비전 시스템을 캘리브레이션해야 하는 경우. 조명이 너무 어두워 비전 시스템을 작동할 수 없는 경우
 - e. 유효한 관측 데이터를 얻지 못하고 지면 상태를 감지할 수 없는 경우, 기체는 지상 1m까지 하강하고 사용자의 착륙 승인이 있을 때까지 호버링합니다.

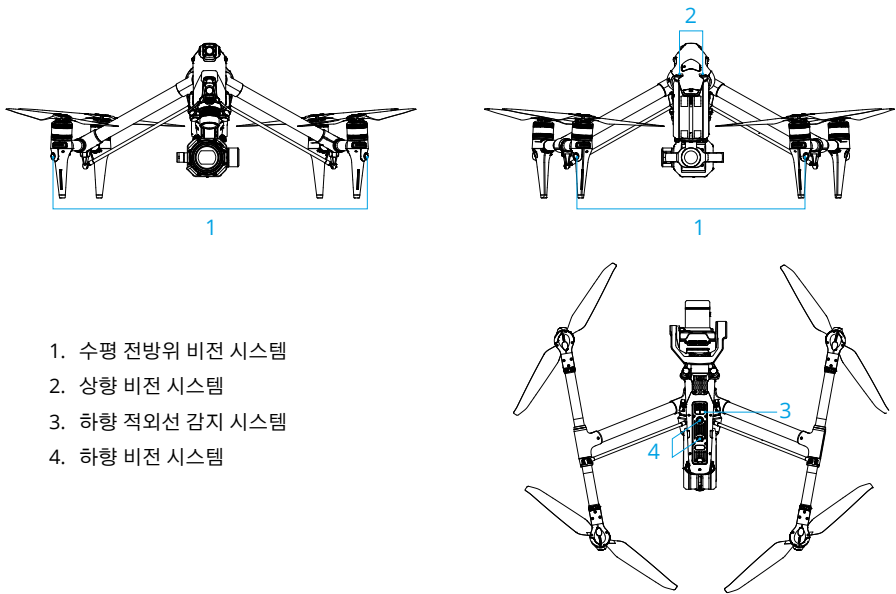
정밀 착륙

RTH 중 기체는 아래 지형을 자동으로 스캔하고 일치하는 지형 특성이 있는지 확인합니다. 현재 지형과 홈포인트가 일치하면 기체가 착륙합니다. 일치하는 지형이 없을 경우 DJI Pilot 2 앱에 알림 메시지가 표시됩니다.

- ⚠ • 정밀 착륙 중에는 착륙 보호 기능이 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 비행하기 전에 7m 이상 상승해야 합니다.
 - c. 홈포인트 지형 특성은 큰 차이 없이 유지되어야 합니다.
 - d. 홈포인트 지형 특성은 충분한 특징이 있어야 합니다. 눈 덮인 지역과 같은 지형은 적합하지 않습니다.
 - e. 조명 조건이 너무 밝거나 너무 어두워서 안 됩니다.
 - 정밀 착륙 중에 다음과 같은 조작이 가능합니다.
 - a. 착륙 속도를 높이려면 스로를 스틱을 아래로 당깁니다.
 - b. 조종 스틱을 스로를 방향과 다른 방향으로 움직이면 정밀 착륙이 중단됩니다. 조종 스틱을 놓으면 기체가 수직으로 하강하고 착륙 보호 기능이 활성화됩니다.

비전 시스템 및 적외선 감지 시스템

기체에는 적외선 감지 시스템과 전방, 후방, 측면, 상향 및 하향 비전 시스템이 모두 장착되어 있습니다. 상향 및 하향 비전 시스템은 2대의 카메라로 구성되며, 전방, 후방 및 측면 비전 시스템은 총 4대의 카메라로 구성됩니다. 적외선 감지 시스템은 두 개의 적외선 모듈로 구성됩니다. 하향 비전 시스템 및 적외선 감지 시스템은 기체가 현재 위치를 유지하고, 제자리에서 더욱 정밀하게 호버링하며, 실내 또는 GNSS를 사용할 수 없는 기타 환경에서도 비행할 수 있도록 지원합니다. 또한 기체 하단에 위치한 하단 보조등은 조명이 약한 조건에서 하향 비전 시스템의 가시성을 향상시킵니다.



- 1. 수평 전방위 비전 시스템
- 2. 상향 비전 시스템
- 3. 하향 적외선 감지 시스템
- 4. 하향 비전 시스템

감지 범위

전방 비전 시스템

정밀 측정 범위: 1.5~48m
유효 감지 속도: $\leq 15\text{m/s}$
FOV: 90° (수평, 랜딩 기어 올린 상태)
72° (수평, 랜딩 기어 내린 상태), 103° (수직)

후방 비전 시스템

정밀 측정 범위: 1.5~48m
유효 감지 속도: $\leq 15\text{m/s}$
FOV: 90° (수평), 103° (수직)

측면 비전 시스템

정밀 측정 범위: 1.5~42m

유효 감지 속도: $\leq 15\text{m/s}$

FOV: 90° (수평), 85° (수직)

상향 비전 시스템

정밀 측정 범위: 0.2~13m

유효 감지 속도: $\leq 6\text{m/s}$

FOV: 100° (전후), 90° (좌우)

하향 비전 시스템

정밀 측정 범위: 0.3~18m

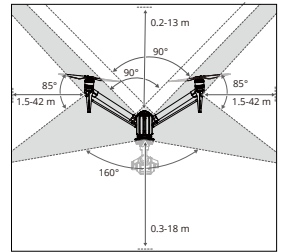
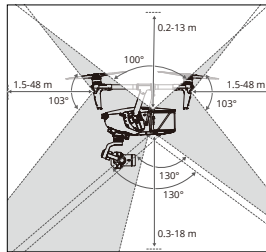
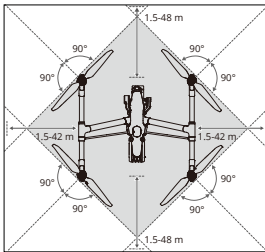
정밀 측정 범위: 0.5~30m

유효 감지 속도: $\leq 6\text{m/s}$

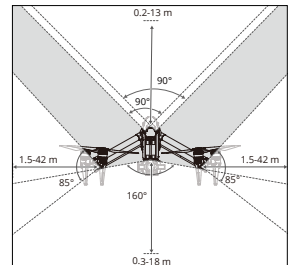
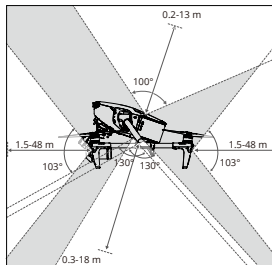
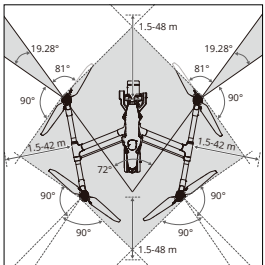
FOV (비전 장애물 회피): 130° (전후), 160° (좌우)

FOV (비전 포지셔닝 또는 지면 감지): 90° (전후), 70° (좌우)

랜딩 기어 올린 상태



랜딩 기어 내린 상태



- ⚠️ • 랜딩 기어를 올린 상태에서 수평 방향의 전방위 장애물 감지가 가능합니다. 랜딩 기어를 내리면 기체 전방 좌우측에 장애물 감지에 영향을 미칠 수 있는 20° 센서 사각지대가 2곳이 있습니다. 위의 그림을 참조하십시오. 주의해서 비행하십시오.
- 회색 영역은 비전 시스템의 사각지대로, 이곳에서는 기체가 물체를 감지할 수 없습니다. 주의해서 비행하십시오.
- 다양한 집별 회전과 렌즈 길이에 따라 하향 비전 시스템의 FOV가 달라지고, 그에 따라 하향 비전 시스템의 사각 지대도 달라집니다. 주의해서 비행하십시오.
- 하향 감지 시스템이 비활성화된 경우, 기체는 하강 중 장애물(지면 포함)을 마주쳤을 때 속도를 줄일 수 없습니다. 주의해서 비행하십시오.

비전 시스템 사용

하향 비전 시스템의 포지셔닝 기능은 GNSS 신호를 사용할 수 없거나 약한 경우에 적용할 수 있습니다. N 모드 또는 T 모드에서 자동으로 활성화됩니다.

기체가 N 모드 또는 N 모드에 있고 DJI Pilot 2에서 장애물 회피를 '정지'로 설정한 경우, 기체의 전원을 켜면 수평 전방위 및 상향 비전 시스템이 자동으로 활성화됩니다. 기체가 수평 전방위 및 상향 비전 시스템을 사용하여 장애물을 감지하면 능동적으로 정지할 수 있습니다. 수평 전방위 및 상향 비전 시스템은 조명이 적당하고 장애물이 분명하게 표시되거나 재질이 확실한 경우에 가장 잘 작동합니다. 사용자는 관성에 주의하여 적절한 거리 내에서 정지하도록 기체를 제어해야 합니다.

- ⚠️ • 비행 환경에 주의하십시오. 비전 시스템 및 적외선 감지 시스템은 특정 상황에서만 작동하며 사람의 제어 및 판단을 대체할 수 없습니다. 비행하는 동안에는 주변 환경과 DJI Pilot 2에서 안내하는 경고에 주의를 기울이고 기체의 제어를 유지할 책임이 있습니다.
- 랜딩 기어 변환 중에는 장애물 회피가 비활성화됩니다. 주의해서 비행하십시오.
- 기체는 사람, 동물, 차량과 같이 움직이는 장애물은 피할 수 없습니다. 주의해서 비행하십시오.
- GNSS가 없는 경우, 하향 비전 시스템은 기체가 0.5~30m 고도에 있을 때 가장 잘 작동합니다. 기체의 고도가 30m를 넘으면 비전 시스템 성능에 영향을 줄 수 있기 때문에 각별한 주의가 필요합니다.
- 하단 보조등은 DJI Pilot 2에서 설정할 수 있습니다. 자동으로 설정되면 주변 조명이 너무 약할 경우 자동으로 활성화됩니다. 비전 시스템 성능이 최상의 상태로 복원되지 않을 수 있음에 주의하십시오. GNSS 신호가 약할 때는 주의해서 비행하십시오.
- 비전 시스템이 물 위에서는 제대로 작동하지 않을 수 있습니다. 따라서 기체가 착륙할 때 아래에 있는 물을 능동적으로 피하지 못할 수도 있습니다. 항상 비행 제어를 유지하면서 주변 환경에 따라 합리적인 판단을 내리고, 하향 비전 시스템에만 과도하게 의존하지 않는 것이 좋습니다.

- 비전 시스템은 명확한 패턴 변화가 없거나 조명이 너무 약하거나 너무 강한 표면 위에서는 제대로 작동할 수 없습니다. 비전 시스템은 다음 상황에서는 제대로 작동할 수 없습니다.
 - a. 단색 표면(예: 완전히 검은색, 흰색, 빨간색 또는 녹색) 또는 명확한 질감이 없는 표면 또는 반복성이 강한 질감이 있는 표면(예: 같은 색상의 작은 벽돌) 근처에서 비행하는 경우
 - b. 강한 반사광 또는 이미지가 있는 표면(예: 물, 얼음 또는 투명한 표면) 근처에서 비행하는 경우
 - c. 움직이는 표면 또는 물체(예: 움직이는 군중, 흔들리는 갈대, 관목 및 잔디) 근처에서 비행하는 경우
 - d. 조명이 자주 그리고 심하게 변하는 영역에서 비행하는 경우
 - e. 극도로 어둡거나(<10 렉스) 극도로 밝은(>40,000 렉스) 표면 근처에서 비행하는 경우
 - f. 작은 장애물(예: 철선, 케이블, 나뭇가지)이 있는 경우
 - g. 렌즈가 더러운 경우(예: 빗방울, 지문 등)
 - h. 100m 미만의 가시성이 낮은 환경(예: 짙은 안개 또는 폭설)
- 비전 시스템과 적외선 감지 시스템에서 제공하는 장애물 회피 기능에 의존하는 대신 직접 기체를 제어하는 경우에는 주의하십시오.
- 장애물 회피는 철선, 케이블, 나뭇가지, 사각지대, 거울처럼 반사되는 표면 등의 특정 장애물을 감지할 수 없습니다. 기체를 시야선(VLOS) 내에 유지하고 비행에 각별히 주의하십시오. 라이브 뷰를 사용하여 기체를 제어하고 장애물은 수동으로 적시에 피하십시오.
- 기체에 충돌이 발생한 경우, 비전 시스템을 캘리브레이션하기 위해 기체를 DJI에 보내야 할 수 있습니다. 비전 시스템, 적외선 감지 시스템 및 해당 시스템의 관측 범위를 차단할 수 있는 물건을 해당 구역에 걸어 두거나 놓아서는 안 됩니다.
- 센서 렌즈에 얼룩이 없이 깨끗한지 확인하십시오. 매번 이륙 전에는 항상 다음을 확인하십시오.
 - a. 적외선 감지 시스템 및 비전 시스템 위에 스티커나 기타 장애물이 없는지 확인하십시오.
 - b. 비전 시스템 및 적외선 감지 시스템의 유리 위에 오물, 먼지 또는 물이 묻은 경우 부드러운 천을 사용하십시오. 알코올 함유 세정 제품은 사용하지 마십시오.
 - c. 적외선 감지 및 비전 시스템의 렌즈가 손상된 경우 DJI 고객지원으로 문의하십시오.
- 기체의 자세각이 30°보다 크거나 그 속도가 15m/s를 초과하는 경우, 적외선 감지 시스템은 적시에 장애물을 감지할 수 없으므로 기체가 안전한 거리를 유지하며 정지하고 호버링할 수 없습니다.
- 비전 시스템 및 적외선 감지 시스템의 사각지대(회색 표시)에 주의하십시오. 기체는 감지 범위를 벗어난 장애물을 감지할 수 없습니다. 적외선 센서의 관측 범위는 0.1~10m입니다.
- 적외선 감지 시스템을 가리지 마십시오.

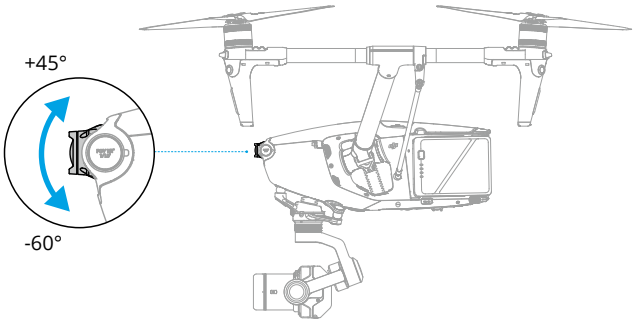
비행 기록계

비행 원격 측정, 기체 상태 정보 및 기타 매개변수를 포함하는 비행 데이터는 기체의 내부 데이터 저장 장치에 자동으로 저장됩니다. 데이터는 DJI Assistant 2(Inspire 시리즈)를 사용하여 액세스할 수 있습니다. DJI Assistant 2의 지시사항에 따라 비행 기록을 내보냅니다.

기체 FPV 카메라

DJI Inspire 3 기체에는 야간의 열악한 조명 조건에서도 이미지를 최적화할 수 있는 1/1.8" 센서를 사용하는 FPV 카메라가 장착되어 있습니다. 161° FOV를 사용하여 조종사가 비행 환경을 더 잘 볼 수 있고 안전하게 비행할 수 있도록 합니다.

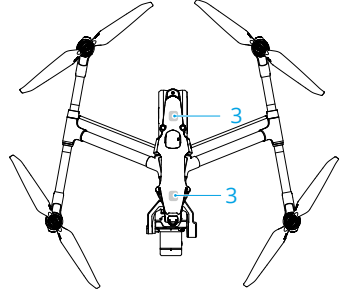
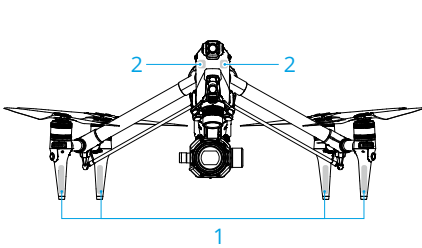
랜딩 기어가 올라가고 기체가 수평으로 비행할 때 짐벌 틸트의 제어 가능 범위는 -60°~+45°입니다. 랜딩 기어를 내리거나 기체를 기울이면, 프로펠러 블레이드 각도의 영향으로 인해 짐벌 틸트 상하의 제어 가능 범위가 달라집니다.



기체 안테나

통신 또는 포지셔닝 성능에 영향을 미치지 않도록 사용 중에 안테나를 덮거나 가리지 마십시오.

1. 내부 O3 Pro 동영상 전송 안테나
2. 내부 DJI AirSense 안테나
3. 내부 RTK 안테나



기체 RTK

RTK 모듈 소개

기체에 내장된 RTK 모듈은 BeiDou, GPS, Galileo의 세 가지 유형의 위성항법장치를 지원하며, 이를 통해 금속 구조물과 고압선의 강한 자기 간섭을 견딜 수 있어 안전하고 안정적인 비행을 보장합니다. D-RTK 2 고정밀 GNSS 모바일 스테이션(별도 판매) 또는 사용자 정의 네트워크 RTK 서비스와 함께 사용하면 더 정확한 포지셔닝 데이터를 얻을 수 있습니다.

* Matrice 시리즈용 D-RTK 2 고정밀 GNSS 모바일 스테이션과 D-RTK 2 고정밀 GNSS 모바일 스테이션이 모두 지원됩니다.

- RTK 포지셔닝에는 고정밀 포지셔닝을 보장하기 위해 양호한 GNSS 신호가 있는 환경(장애물이 없는 개방된 공간의 야외)이 필요합니다. RTK 솔루션은 센티미터급의 정확도로 통합되도록 고정됩니다.
- RTK 포지셔닝 정확도는 대기 상황의 영향을 받으며, 전리층 감박임 또는 주요 오류가 발생하는 경우에는 고정될 수 없습니다.

RTK 활성화/비활성화

사용하기 전에 RTK 기능이 활성화되고 RTK 서비스 유형이 올바르게 설정(D-RTK 2 모바일 스테이션 또는 사용자 정의 네트워크 RTK)되었는지 확인합니다. 그렇지 않으면 RTK를 포지셔닝에 사용할 수 없습니다. DJI Pilot 2 앱의 카메라 뷰로 이동하여 '...' > **RTK**를 눌러 설정을 확인합니다. 사용 중이 아닐 때는 RTK 기능을 비활성화하십시오. 그렇지 않으면 차동 데이터가 없을 때 기체가 이륙할 수 없습니다.



- 비행 중에 RTK 포지셔닝을 활성화 및 비활성화할 수 있습니다. 먼저 RTK 서비스 유형을 선택하는 것에 유의하십시오.
- 비행 중에는 RTK 서비스 유형 전환이 지원되지 않습니다.
- 웨이포인트 프로 사용 시 RTK 포지셔닝 기능이 활성화된 경우, 포지셔닝 편차를 방지하려면 동일한 비행경로 유형에 대해 동일한 RTK 서비스 유형을 사용해야 합니다.
- RTK 서비스 유형이 D-RTK 2 모바일 스테이션인 경우, 베이스 스테이션의 위치 정확도가 최대 센티미터 수준인지 확인하고, D-RTK 2 모바일 스테이션의 위치 좌표를 구성합니다.

DJI D-RTK 2 모바일 스테이션

- D-RTK 2 고정밀 GNSS 모바일 스테이션 사용자 가이드 (<https://www.dji.com/inspire-3/downloads>에서 제공)를 참조하여 D-RTK 2 모바일 스테이션을 설정하고 기체를 모바일 스테이션과 연동합니다. D-RTK 2 모바일 스테이션의 전원을 켜고 작동 모드 5로 전환합니다.
- 앱에 RTK 설정에서 D-RTK 2 모바일 스테이션을 RTK 서비스 유형으로 선택하고, 화면의 지시사항에 따라 모바일 스테이션을 연결하며, 시스템이 위성 검색을 시작할 때까지 기다립니다. RTK 설정에서, 상태 표의 기체 포지셔닝 상태가 "FIX"를 표시하는 경우, 이는 기체가 네트워크 RTK에서 차동 데이터를 획득해 사용했다는 것을 나타냅니다.
- D-RTK 2 모바일 스테이션 통신 거리: 12km(NCC/FCC), 6km(SRRC/CE/MIC).
- D-RTK 2 모바일 스테이션은 상대적으로 고정밀 위치 서비스만 제공할 수 있습니다. 절대 위치 정확도가 필요한 경우, 모바일 스테이션의 절대 위치를 캘리브레이션하고 모바일 스테이션의 설치 정확도를 보장해야 합니다.

사용자 정의 네트워크 RTK

사용자 정의 네트워크 RTK를 사용하려면 조종기에 Wi-Fi 연결이 있는지 확인하십시오. 사용자 정의 네트워크 RTK는 D-RTK 2 모바일 스테이션을 교체하기 위해 사용할 수 있습니다. 사용자 정의 네트워크 RTK 계정을 지정된 NTRIP 서버로 연결하여 차동 데이터를 전송하고 수신합니다. 이 기능을 사용하는 경우 조종기를 계속 켜 놓고 인터넷에 연결된 상태로 두십시오.

- 조종기가 기체와 인터넷에 연결되어 있는지 확인하십시오.
- DJI Pilot 2 앱의 카메라 뷰로 이동하여 '*** > **RTK**'를 누릅니다. RTK 서비스 유형으로 사용자 정의 네트워크 RTK를 선택하고, 필수 정보를 입력한 다음 '저장'을 누릅니다.
- NTRIP 서버에 연결하기 위해 대기합니다. RTK 설정에서, 상태 표의 기체 포지셔닝 상태가 "FIX"를 표시하는 경우, 이는 기체가 사용자 정의 네트워크 RTK에서 차동 데이터를 획득해 사용했다는 것을 나타냅니다.

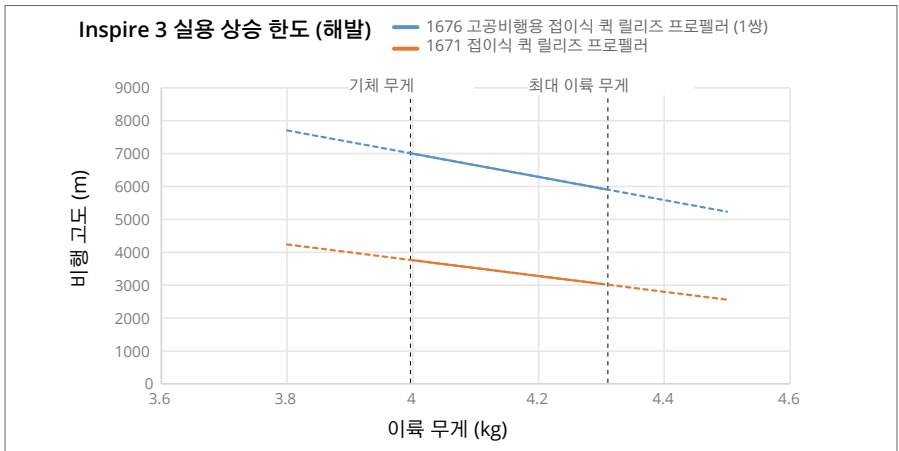
프로펠러

프로펠러 설치 정보는 '처음 사용' 섹션을 참조하십시오.

DJI Inspire 3 기체는 1671 접이식 쿼드 릴리즈 프로펠러와 고공비행용 1676 접이식 쿼드 릴리즈 프로펠러(별도 판매)를 모두 지원합니다. * 아래 그림을 참조하여 기체 중량(짐벌 카메라, 배터리 2개, 렌즈, PROSSD, 프로펠러 포함)과 예상 최대 비행 고도에 따라 적절한 프로펠러를 선택하십시오.

실용 상승 한도(해발)는 풍속이 비행 시 14m/s, 이착륙 시 12m/s를 초과하지 않는 조건에서 기체가 정상적으로 비행할 수 있는 이론상 최고 고도입니다. 실용 상승 한도(해발) 근처에서 비행하면 기체 제동 및 가속 기능이 감소합니다. 해발 3000m보다 높은 고도에서 비행할 때는 접이식 쿼드 릴리즈 프로펠러를 사용하십시오.

* 일부 국가와 지역에 이용 불가.



특정 페이로드와 접이식 쿼드 릴리즈 프로펠러 또는 고공비행용 접이식 쿼드 릴리즈 프로펠러가 함께 장착된 경우, 기체 무게가 달라지고 권장되는 이륙 및 비행 고도도 달라집니다. 다음의 일반적인 데이터는 미풍이 부는 환경에서 테스트되었으며 참조용으로만 사용해야 합니다.

이륙 무게 (kg)	접이식 쿼드 릴리즈 프로펠러 사용			고공비행용 접이식 쿼드 릴리즈 프로펠러 사용		
	최소 이륙 고도 (m)	최대 이륙 고도 (m)	최대 실용 상승 한도 (해발, m)	최소 이륙 고도 (m)	최대 이륙 고도 (m)	최대 실용 상승 한도 (해발, m)
4	0	3200	3700	3000	6500	7000
4.3	0	2500	3000	1900	5400	5900

이륙 후 최대 비행 고도는 국가 규정에 따릅니다.

- ⚠️ • 일반 프로펠러와 비교하여 해발 3000m 미만의 고도에서 고고도 프로펠러를 사용하여 비행하면 모터 온도가 더 높아져 모터 수명이 단축되거나 손상될 수 있습니다. 따라서 권장 고도 또는 적합한 작업 조건에서만 고공비행용 프로펠러를 사용하십시오.
- 정품 DJI 프로펠러만 사용하십시오. 프로펠러 유형을 혼용하지 마십시오.
- 필요한 경우 추가 프로펠러를 구매하십시오.
- 비행을 시작하기 전에 항상 프로펠러와 모터가 단단히 설치되어 펼쳐진 상태인지 확인합니다.
- 비행 전에 모든 프로펠러의 상태가 양호한지 확인하십시오. 오래되고 금이 가거나 파손된 프로펠러는 사용하지 마십시오. 프로펠러를 검사하거나 교체하기 전에 기체의 전원을 끄십시오.
- 프로펠러 어댑터 조(jaw)의 마모를 정기적으로 점검하십시오. 프로펠러 어댑터 조의 마모 두께가 0.5mm(원래 두께의 약 1/4)를 초과하면 사용하기 전에 교체해야 합니다. 프로펠러는 매일 1회 점검하는 것이 좋습니다.
- 부상 방지를 위해 회전하는 프로펠러나 모터에 접근하지 마십시오.
- 프로펠러가 동결되는 것을 방지하기 위해 주변 온도가 약 0°C 이하인 경우, 비행 전에 항상 프로펠러를 건조시키십시오. 각 비행 전후에 프로펠러에 얼음이 없는지 확인하십시오. 비행 전에 프로펠러에 있는 얼음을 제거하십시오. 주의해서 비행하십시오. 앱에서 모터 과부하 경고 메시지가 표시되면 가능한 한 빨리 홈으로 돌아가 기체를 착륙시키십시오.
- 사용 후에는 요구 사항을 엄격히 준수하여 프로펠러를 보관하십시오. 프로펠러를 올바르게 보관하지 않으면 트롤리 캐리어가 손상되거나 프로펠러가 변형될 수 있습니다. 프로펠러 보관 정보는 트롤리 캐리어 섹션을 참조하십시오.

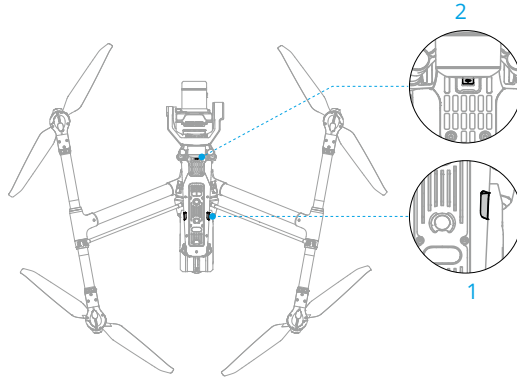
프로펠러 가드

기체는 프로펠러 가드를 장착할 수 있습니다. 자세한 사항은 프로펠러 가드 제품 정보를 참조하시기 바랍니다.

프로펠러 가드를 올바르게 설치했고 조명이 충분하고 비전 시스템에 적합한 환경일 경우, 기체는 이륙 시 자동으로 프로펠러 가드 감지를 실행합니다. 프로펠러 가드를 설치한 후에는 장애물 감지 기능은 비활성화되며 RTH의 배터리 부족 전력이 조정됩니다.

- ⚠️ • 프로펠러 가드 설치 후, 기체는 장애물 회피 기능을 지원하지 않습니다. 기체가 비행 성능을 유지하지 못하고 내풍 성능이 감소할 수 있습니다. 주의해서 비행하십시오.
- 이륙 전 거짓 감지 또는 탐지 누락을 방지하기 위해 프로펠러 가드 감지가 앱에 표시되는지 확인해야 합니다.
 - a. 거짓 감지: 프로펠러 가드가 설치되지 않았으나 앱에 프로펠러 가드 감지 알림 메시지가 나오는 경우, 기체의 장애물 회피 기능이 비활성화되고 비행 중 장애물 회피 기능을 사용할 수 없습니다.
 - b. 탐지 누락: 프로펠러 가드가 설치되었으나 앱에 알림 메시지가 나오지 않는 경우, 비행 중 우발적 정지, RTH 도중 우발적 호버링 또는 배터리 부족으로 인한 리턴 투 홈 실패 등의 안전성 위험이 발생할 수 있습니다.
- 프로펠러 가드 감지 알림 메시지가 이상으로 표시되는 경우, 조명(15룩스 초과)이 충분하고 환경이 이륙에 적합하며 비전 센서 표면이 깨끗하고 프로펠러 가드 4개가 올바르게 설치되어 있는지 확인합니다.

확장 포트



1. 타임코드 입력 포트
2. USB-C 보조 포트

타임코드 입력 포트

3.5mm 오디오 잭이 있는 타임코드 싱크로나이저(별도 판매)를 사용하십시오. 카메라의 타임코드를 동기화하려면 아래 단계를 따르십시오.

1. 조종기 및 기체의 전원을 켭니다.
2. DJI Pilot 2 카메라 뷰로 이동하여 '*** > PRO > 카메라 고급 설정' 패널을 누르고 타임코드 실행 모드를 'Free(프리)'로 설정하고 해당 모드는 'Jam Sync(잼 싱크)'로 설정합니다.
3. 타임코드 싱크로나이저와 카메라 매개변수(카운팅 모드 및 프로젝트 프레임 속도)가 동일한지 확인하십시오.
4. 기체 하단의 타임코드 입력 포트에 타임코드 싱크로나이저를 삽입합니다.
5. 앱의 타임코드에 EXT 아이콘이 표시되면 동기화가 성공한 것입니다.

USB-C 보조 포트

기체의 USB-C 보조 포트를 컴퓨터에 연결하고, DJI Assistant 2를 실행하여 기체 펌웨어를 업데이트합니다. 연결 시, 데이터 케이블과 짐벌 카메라 회전, 특히 짐벌 팬의 회전 사이에 간섭이 없도록 하십시오.

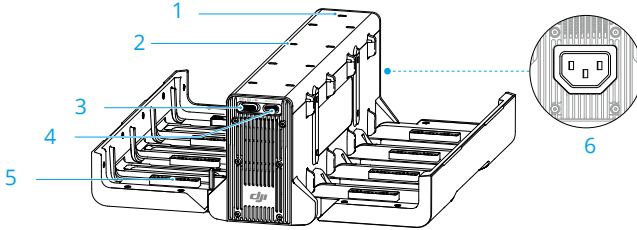
인텔리전트 배터리 충전 허브

이 장에서는 인텔리전트 배터리 충전 허브의 기능을 소개합니다.

인텔리전트 배터리 충전 허브

충전 허브 개요

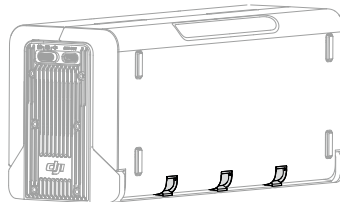
DJI TB51 인텔리전트 배터리 충전 허브에는 TB51 배터리 포트 8개와 USB-C 충전 포트 1개가 있습니다. 이를 통해 TB51 배터리 2개와 DJI RC Plus 1개를 동시에 충전할 수 있습니다.



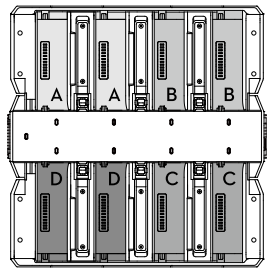
- | | |
|-----------------|----------------|
| 1. 시스템 상태 LED | 4. USB-C 충전 포트 |
| 2. 충전 포트 상태 LED | 5. TB51 배터리 포트 |
| 3. 충전 모드 스위치 | 6. 전원 포트 |

경고

- 충전 허브 내부에 액체가 닿지 않게 하십시오.
- 충전 중 충전 허브의 통풍구를 막지 마십시오. 통풍이 잘되고 열을 발산할 수 있는지 확인하십시오.
- 충전 허브는 TB51 배터리와만 호환됩니다. 충전 허브를 다른 배터리 모델과 함께 사용하지 마십시오.
- 충전 허브를 사용할 때는 평평하고 안정된 바닥에 놓으십시오. 화재가 발생하지 않도록 기기가 올바르게 절연되어 있는지 확인하십시오.
- 충전 허브의 배터리 포트에 있는 금속 단자를 만지려고 시도하지 마십시오. 전원을 끈 후에 눈에 띄는 이물질이 있으면 깨끗하고 마른 천으로 금속 단자를 닦으십시오.
- 배터리와 충전 허브 포트를 정렬한 후 조심스럽게 배터리를 삽입하여 배터리 손상을 방지하십시오.
- 부상을 방지하려면 충전 허브를 열 때 커버 연결 지점에 손가락을 대지 마십시오.



배터리 페어링 충전



충전 허브는 페어링된 배터리 포트의 우선순위를 지정하고 그림과 같이 배터리를 충전합니다. A, B, C, D의 순서로 네 쌍이 있습니다.

- a. 배터리 쌍이 여러 개 있는 경우, 전력이 가장 높은 쌍이 먼저 충전됩니다. (그림 a)
- b. 쌍을 이룬 배터리와 단독 배터리 사이에서는 쌍을 이룬 배터리가 먼저 충전됩니다. (그림 b)
- c. 쌍을 이룬 배터리가 없으면, 전력이 가장 높은 두 개의 배터리가 먼저 충전됩니다. (그림 c)

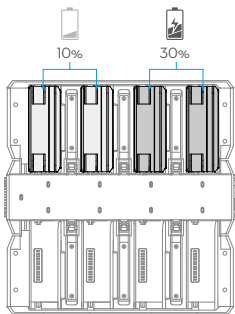


그림 a

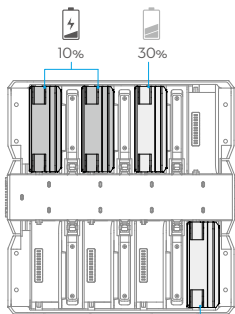


그림 b

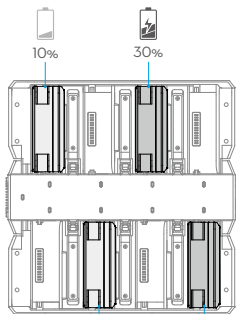


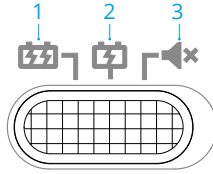
그림 c

⚡ 먼저 충전되는 배터리.

- ☀ • 쌍을 이룬 배터리의 전력이 동일하지 않은 경우, 충전 허브는 전력이 적은 배터리를 먼저 충전합니다.

충전 모드

충전 모드 스위치를 토글하여 세 가지 유형의 충전 모드 중에서 선택합니다.

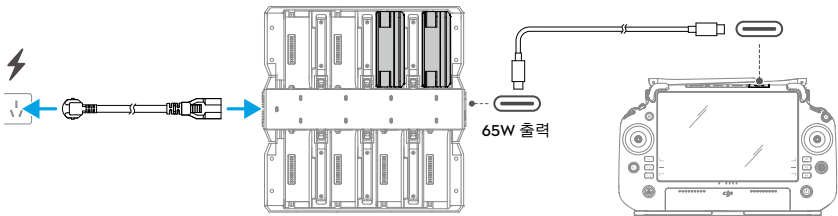


1. 고속 모드: 각 배터리 쌍은 순차적으로 90%까지 충전된 다음, 동시에 100%까지 충전됩니다. 한 쌍의 배터리를 90%까지 충전하는 데 약 35분이 걸리고, 4개의 배터리 쌍을 100% 충전하는 데는 약 160분이 걸립니다.
2. 스탠더드 모드: 각 배터리 쌍은 순서대로 100%까지 충전됩니다. 하나의 배터리를 100% 충전하는 데는 약 55분이 소요됩니다.
3. 무음 모드: 각 배터리 쌍이 느린 속도로 순서대로 100%까지 충전됩니다. 하나의 배터리를 100% 충전하는 데는 약 80분이 소요됩니다.



• 무음 모드에서 온도가 높거나 통풍구가 막힌 경우, 충전 및 방열 요구 사항 충족을 위해 팬 소음이 클 수 있습니다.

충전 허브 사용



1. 충전 허브를 열어 배터리를 삽입한 다음, 스위치를 토글하여 충전 모드를 선택합니다.
2. AC 케이블을 사용하여 충전 허브를 전원 콘센트에 연결하여 배터리를 충전합니다. 충전 허브의 USB-C 포트를 DJI RC Plus 조종기에 연결하여 조종기를 충전합니다.
3. 충전이 끝나면 충전 허브에서 배터리를 분리한 다음 AC 케이블을 분리합니다.



• 배터리 온도가 10°C 미만이면 충전 허브는 충전 전에 자동으로 18°C까지 예열됩니다.

• 충전 허브는 배터리 온도가 45°C를 초과하면 배터리를 충전할 수 없습니다. 충전 중 배터리 온도가 50°C를 초과하면 충전 허브는 배터리 충전을 중지합니다.

충전 허브 LED 표시등

LED 표시등		설명
충전 상태		
 —	녹색 유지	충전 완료 (고속 모드에서 배터리는 90%까지 충전된 후 모든 LED가 녹색을 유지하면 완전히 충전됨)
	녹색으로 깜박임	충전 중, 깜박이는 속도는 충전 속도를 나타냄
 —	노란색 유지	충전 대기 중
	노란색으로 깜박임	배터리 예열/냉각
 —	빨간색 유지	충전 포트 오류*
	빨간색으로 깜박임	배터리 충전 포트를 청소한 후 배터리를 다시 삽입
시스템 상태		
 —	녹색 유지	정상 작동
	노란색으로 깜박임	펌웨어 업데이트 중
 —	빨간색 유지	시스템 오류*

* 조종기에 연결하고 DJI Pilot 2를 실행한 후 'HMS'를 눌러 오류를 진단합니다.

인텔리전트 배터리

이 장에서는 인텔리전트 배터리의 기능을 소개합니다.

인텔리전트 배터리

소개

TB51 인텔리전트 배터리에는 고에너지 배터리 셀이 장착되어 있으며, 고급 배터리 관리 시스템을 사용하여 기체에 전원을 공급합니다. 인텔리전트 배터리 충전에는 DJI 승인 충전 기기만 사용하십시오. 인텔리전트 배터리 펌웨어는 기체 펌웨어에 포함되어 있습니다. 모든 인텔리전트 배터리의 펌웨어가 최신 버전으로 업데이트되었는지 확인하십시오.

배터리 기능

인텔리전트 배터리에는 다음과 같은 기능이 있습니다.

1. 배터리 잔량 표시: 배터리 잔량 LED는 현재 배터리 잔량을 표시합니다.
2. 배터리 자가 방전: 배터리 잔량이 60%보다 높으면 시작됩니다. 배터리 잔량을 60%까지 방전하면 배터리 사용 시간을 연장할 수 있습니다.
3. 배터리 셀 균형: 배터리 셀 전압이 자동으로 균형을 이루어 과충전 또는 과방전을 방지합니다.
4. 과충전 보호: 배터리가 완전히 충전되면 충전이 자동으로 멈춥니다.
5. 온도 감지: 손상 방지를 위해 배터리는 -20~45°C 사이의 온도에서만 충전됩니다.
6. 과전류 보호: 과도한 전류가 감지되면 배터리 충전이 중지됩니다.
7. 과방전 보호: 비행 안전을 보장하고 사용자가 비상 상황을 처리하는 데 최대한 많은 시간을 할애할 수 있도록 과방전 보호 기능이 비활성화되어 연속 출력이 가능합니다. 비행 중 남은 배터리 잔량에 주의를 기울이고 앱에서 알림 메시지가 표시되면 즉시 착륙하거나 리턴 두 옵션을 수행합니다. 그렇지 않으면 배터리가 위험할 정도로 과방전될 수 있습니다. 과방전 배터리를 충전하면 화재 위험이 있습니다. 이를 방지하기 위해서는 과방전 배터리를 더 이상 충전하거나 사용하지 않아야 합니다. 비행에 배터리를 사용하지 않는 경우, 배터리 잔량이 5% 미만이면 배터리 손상을 방지하기 위해 과방전 보호 기능이 활성화됩니다.
8. 합선 보호: 합선이 감지되면 전력 공급을 자동으로 차단합니다.
9. 배터리 셀 손상 보호: 손상된 배터리 셀이 감지되면 앱에서 경고 메시지를 표시합니다.
10. 최대 절전 모드: 배터리를 사용하지 않을 때는 전력을 절약하기 위해 최대 절전 모드가 됩니다. 전력이 너무 낮으면 배터리가 최대 절전 모드로 들어갑니다. 이 때에는 배터리 잔량 버튼을 눌러도 배터리 LED가 작동하지 않습니다. 배터리를 충전 허브에 삽입하여 활성화를 위해 충전합니다.
11. 통신: 배터리의 전압, 용량, 전류에 대한 정보가 기체로 전송됩니다.
12. 예열: 배터리가 저온에서 정상 작동하도록 보장합니다. 자세한 내용은 배터리 예열 섹션을 참조하십시오.

-  • 사용하기 전에 사용자 매뉴얼, 안전 가이드, 배터리 라벨을 참조하십시오. 조작 및 사용에 대한 모든 책임은 사용자에게 있습니다.
- 이륙 후 배터리를 하나만 사용할 수 있는 경우, 즉시 기체를 착륙시키고 배터리를 교체하십시오.
 - DJI에서 제공하는 배터리를 사용하십시오. 다른 배터리를 사용하지 마십시오.
 - 배터리를 떨어뜨리거나 배터리에 손상을 주지 마십시오. 배터리 또는 충전 허브 위에 무거운 물체를 두지 마십시오.

배터리 사용

배터리 쌍 사용

두 개의 배터리를 함께 충전 및 방전하여 비행 성능을 최적화하고 배터리 사용 시간을 최대화합니다. 배터리를 삽입하고 기체의 전원을 켜 후 배터리 사용 시간에 큰 차이가 있는 경우, 앱에서 사용자에게 배터리 상태를 경고하는 알림 메시지를 표시합니다. 이런 경우에는 사용 전에 성능이 비슷한 배터리로 교체하는 것이 좋습니다.

사용 전, 두 개의 배터리에 배터리 페어링 스티커로 표시할 수 있습니다. 스티커를 부착할 권장 영역은 아래 그림과 같습니다.

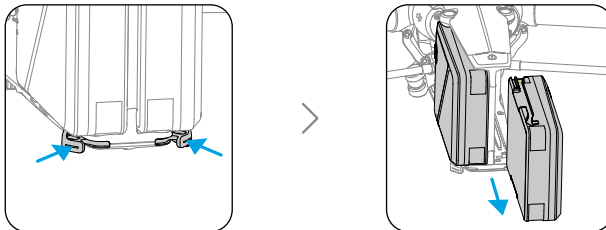


⚠ • 배터리의 설치 및 사용에 영향을 미치지 않도록 스티커를 다른 곳에는 부착하지 마십시오.

배터리 장착/분리

배터리 설치 정보는 '처음 사용' 섹션을 참조하십시오.

사용 후에는 배터리 분리 버튼을 토글하여 잠금을 해제하고, 배터리 함에서 배터리를 분리하십시오.

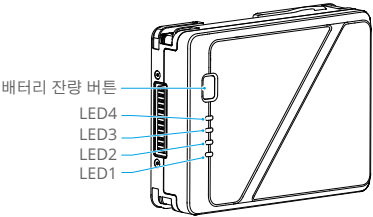
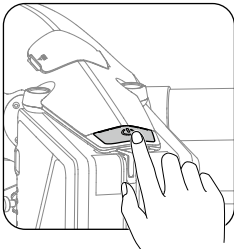


💡 • 배터리 단자를 닦을 때는 항상 깨끗하고 마른 천을 사용하십시오. 그렇지 않으면 접촉 불량 발생하여 에너지가 손실되거나 충전이 되지 않을 수 있습니다.

전원 켜기/끄기 및 배터리 잔량 확인

전원을 켜거나 끄기 전에 기체에 배터리를 장착하십시오.

전원 켜기/끄기: 전원 버튼을 누른 후, 다시 2초 동안 길게 누릅니다. 기체의 전원이 켜진 후 표시등에 현재 배터리 잔량이 표시될 수 있습니다. 기체의 전원이 꺼지면 표시등이 꺼집니다.



전원 공급이 꺼지면 배터리 잔량 버튼을 눌러 현재 배터리 잔량을 확인합니다. 전원을 켜 후, 앱의 상단 바에서 현재 배터리 잔량을 확인합니다.

배터리 잔량 표시등은 방전 중에도 현재 배터리 잔량을 표시합니다. 표시등은 아래와 같이 정의됩니다.

: LED 켜짐. : LED 꺼짐. : LED 깜박임.

LED1	LED2	LED3	LED4	배터리 잔량
				88% ~ 100%
				75% ~ 87%
				63% ~ 74%
				50% ~ 62%
				38% ~ 49%
				25% ~ 37%
				13% ~ 24%
				0% ~ 12%

• 배터리 잔량과 배터리 충전 횟수를 정기적으로 확인하십시오. 배터리의 정격 충전 횟수는 200회입니다. 이후에는 계속 사용하지 않는 것이 좋습니다.

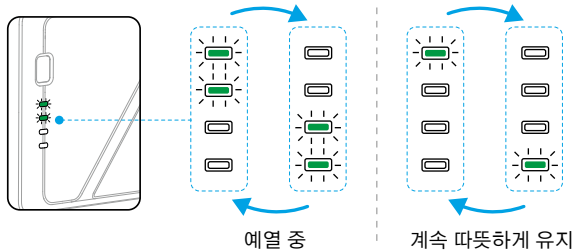
핫 스와핑 교체

착륙 후, 배터리 교체를 위해 기체의 전원을 끌 필요는 없습니다. 먼저 완전히 충전된 배터리를 삽입하고 다른 배터리를 삽입하기 전에 3초 동안 기다립니다.

배터리 예열

배터리에는 저온 조건에서 작동할 때를 위한 내장 자체 발열 기능이 있습니다.

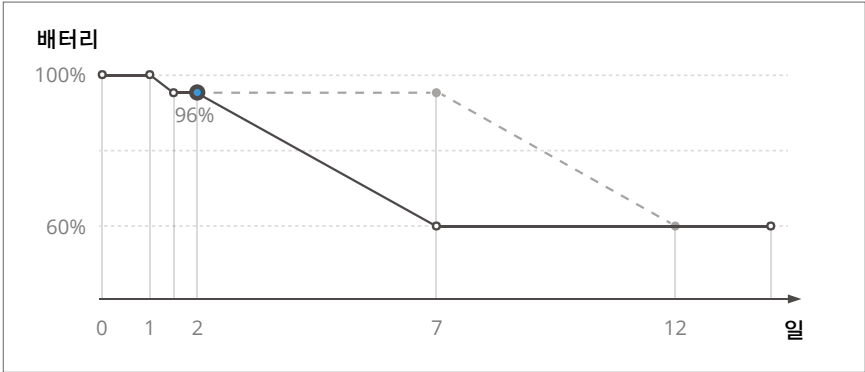
1. 배터리 온도가 18°C 미만인 경우 배터리를 기체에 삽입하면 전원이 켜지고 자체 발열이 시작됩니다.
2. 배터리가 기체에 삽입되어 있지 않은 경우, 배터리 잔량 버튼을 5초 동안 길게 눌러 자체 발열을 시작합니다. 배터리는 약 30분 동안 18~20°C의 온도로 계속 따뜻하게 유지됩니다. 자체 발열을 중단하려면 배터리 잔량 버튼을 5초 동안 길게 누릅니다.
3. 배터리 온도가 10°C 미만일 경우, 배터리를 전원이 켜진 충전 허브에 삽입하면 충전 허브가 배터리를 예열합니다.
4. 배터리가 예열되고 계속 따뜻하게 유지될 경우 배터리 잔량 LED가 다음과 같이 깜박입니다.



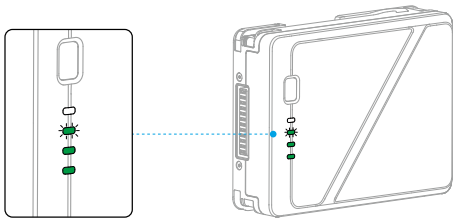
- 10°C 미만의 온도에서는 배터리 저항이 증가하고 전압이 크게 감소하여 배터리 용량과 성능이 저하됩니다. 사용하기 전에 배터리가 완전히 충전되었으며 셀 전압이 4.4V인지 확인하십시오.
- DJI Pilot 2 앱에 심각한 배터리 잔량 부족 경고가 표시되면 즉시 비행을 중단하고 기체를 적절한 위치에 착륙시키는 것이 좋습니다. 자동 착륙 중에도 사용자는 여전히 조종기를 사용하여 기체 방향을 제어하고 스로틀 스틱을 눌러 기체를 상승시킬 수 있습니다.
- 온도가 너무 낮으면 예열 후에도 배터리 온도가 충분히 올라가지 않을 수 있습니다. 이러한 경우에는 배터리의 단열을 강화하십시오.
- 최적의 성능을 위해 비행 전에 배터리 온도를 18°C 이상으로 유지하십시오.
- 저온에서는 예열 시간이 더 길어질 수 있습니다. 예열 시간을 단축하려면 사전에 배터리를 단열하는 것이 좋습니다.

배터리 보관

- 1. 약 25°C 상온의 건조한 환경에서 배터리를 따로 보관하는 것을 권장합니다. 배터리를 기체 또는 충전 허브에 삽입한 상태로 보관하지 마십시오.
- 2. 배터리 잔량이 60%보다 높으면 배터리 자가 방전이 시작됩니다. 배터리 잔량을 60%까지 방전하면 배터리 사용 시간을 연장할 수 있습니다. 배터리 자가 방전 전략은 아래에 나와 있습니다.



- 3. 적절한 수준의 배터리 보관으로 배터리 사용 시간을 연장할 수 있습니다. 배터리는 60%(배터리 잔량 LED 두 개는 켜져 있고 하나는 깜박임)로 보관하는 것이 좋습니다.



배터리 잔량	최대 보관 기간 (일)
0%	20
5%	40
10%	60
20%	120
40%	200
60%	280

- 최대 보관 기간을 초과하면 배터리가 손상될 수 있습니다. 배터리를 더 이상 사용해서는 안 됩니다.
- 실제 최대 보관 기간은 배터리가 다양한 생산 배치의 일부이고 다양한 환경에서 보관되기 때문에 약간 다를 수 있습니다.

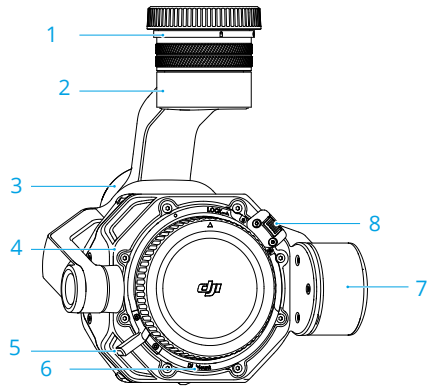
짐벌 카메라

이 장에서는 짐벌 카메라의 기능을 소개합니다.

짐벌 카메라

개요

렌즈 및 짐벌 설치 정보는 '처음 사용' 섹션을 참조하십시오.



- | | |
|--|--------------------------------------|
| 1. 짐벌 카메라 퀵 릴리즈 포트
기체에 장착하기 전에 보호 캡을
분리하십시오. | 5. 렌즈 잠금 레버 |
| 2. 팬 모터
팬 축을 제어합니다. | 6. 렌즈 마운트
렌즈 캡을 분리한 후 렌즈를 부착하십시오. |
| 3. 롤 모터
롤 축을 제어합니다. | 7. 틸트 모터
틸트 축을 제어합니다. |
| 4. 카메라 | 8. 렌즈 분리 버튼 |

☛ • Zenmuse X9-8K Air 짐벌 카메라는 DL 마운트 렌즈를 지원합니다. 이 문서의 설명과 그림은 DJI DL 렌즈를 예시로 사용하고 있습니다. 자세한 정보는 DJI DL 렌즈 사용자 가이드를 참조하십시오.

X9-8K Air 짐벌 카메라

X9-8K Air 카메라는 최대 8K 75fps ProRes RAW 동영상 녹화 및 44MP 사진 캡처를 지원합니다. 카메라는 30fps 이상의 동영상과 320/1600의 듀얼 네이티브 ISO로 녹화할 때 12+ 스톱의 다이내믹 레인지를 가지며, 30fps 이하의 동영상과 800/4000의 듀얼 네이티브 ISO로 녹화할 때 14+ 스톱의 다이내믹 레인지를 가집니다.

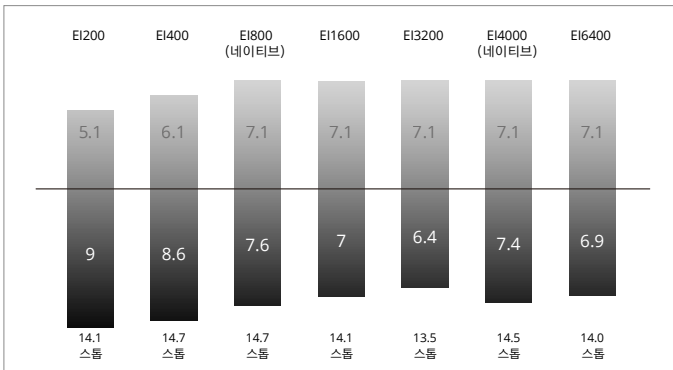
카메라 사양

녹화 사양

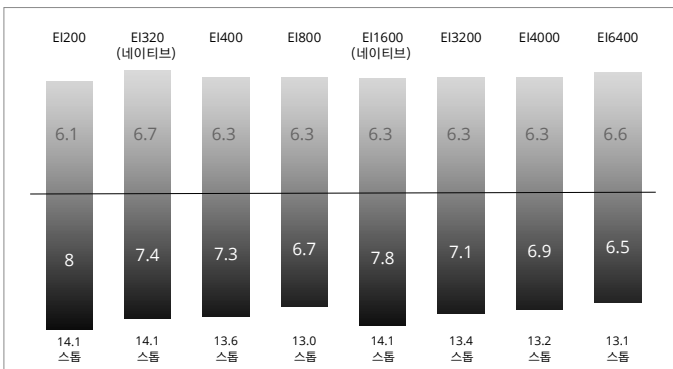
자세한 내용은 사양 섹션의 [녹화 사양](#)을 참조하십시오.

EI Grayscale

8K 30fps 동영상 이하로 촬영 시



8K 30fps 동영상 이상으로 촬영 시



이미지 센서 해상도

CinemaDNG 풀 프레임 8.1K 17:9 - 8192×4320
CinemaDNG 풀 프레임 8K 16:9 - 7680×4320
CinemaDNG 풀 프레임 4.1K 17:9 - 4096×2160
CinemaDNG 풀 프레임 4K 16:9 - 3840×2160
CinemaDNG Super 35 5.5K 17:9 - 5568×2952
CinemaDNG Super 35 5.2K 16:9 - 5248×2952
Apple ProRes RAW 풀 프레임 8.1K 17:9 - 8192×4320
Apple ProRes RAW 풀 프레임 8K 16:9 - 7680×4320
Apple ProRes RAW 풀 프레임 8K 2.39:1 - 8192×3424
Apple ProRes RAW 풀 프레임 4.1K 17:9 - 4096×2160
Apple ProRes RAW 풀 프레임 4K 16:9 - 3840×2160
Apple ProRes RAW Super 35 5.5K 17:9 - 5568×2952
Apple ProRes RAW Super 35 5.2K 16:9 - 5248×2952
Apple ProRes 422HQ 풀 프레임 8.1K 17:9 - 8192×4320
Apple ProRes 422HQ 풀 프레임 8K 16:9 - 7680×4320
Apple ProRes 422HQ 풀 프레임 4.1K 17:9 - 4096×2160
Apple ProRes 422HQ 풀 프레임 4K 16:9 - 3840×2160
Apple ProRes 422HQ Super 35 4K 17:9 - 4096×2160
Apple ProRes 422HQ Super 35 4K 16:9 - 3840×2160
H.264 풀 프레임 4.1K 17:9 - 4096×2160
H.264 풀 프레임 4K 16:9 - 3840×2160
H.264 Super 35 4.1K 17:9 - 4096×2160
H.264 Super 35 4K 16:9 - 3840×2160

이미지 센서 크기

CinemaDNG 풀 프레임 8.1K 17:9 - 36×19mm
CinemaDNG 풀 프레임 8K 16:9 - 33.8×19mm
CinemaDNG 풀 프레임 8K 16:9 - 33.8×19mm
CinemaDNG 풀 프레임 4K 16:9 - 33.8×19mm
CinemaDNG Super 35 5.5K 17:9 - 24.5×12.98mm
CinemaDNG Super 35 5.2K 16:9 - 23.1×12.98mm
Apple ProRes RAW 풀 프레임 8.1K 17:9 - 36×19mm
Apple ProRes RAW 풀 프레임 8K 16:9 - 33.8×19mm
Apple ProRes RAW 풀 프레임 8K 2.39:1 - 36×15.06mm

Apple ProRes RAW 풀 프레임 4.1K 17:9 - 36×19mm
 Apple ProRes RAW 풀 프레임 4K 16:9 - 33.8×19mm
 Apple ProRes RAW Super 35 5.5K 17:9 - 24.5×12.98mm
 Apple ProRes RAW Super 35 5.2K 16:9 - 23.1×12.98mm
 Apple ProRes 422HQ 풀 프레임 8.1K 17:9 - 36×19mm
 Apple ProRes 422HQ 풀 프레임 8K 16:9 - 33.8×19mm
 Apple ProRes 422HQ 풀 프레임 4.1K 17:9 - 36×19mm
 Apple ProRes 422HQ 풀 프레임 4K 16:9 - 33.8×19mm
 Apple ProRes 422HQ Super 35 4K 17:9 - 24.5×12.98mm
 Apple ProRes 422HQ Super 35 4K 16:9 - 23.1×12.98mm
 H.264 풀 프레임 4.1K 17:9 - 36×19mm
 H.264 풀 프레임 4K 16:9 - 33.8×19mm
 H.264 Super 35 4.1K 17:9 - 24.5×12.98mm
 H.264 Super 35 4K 16:9 - 23.1×12.98mm

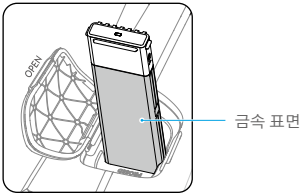
사진 및 동영상 저장

DJI PROSSD 설치 정보는 '처음 사용' 섹션을 참조하십시오.

포함된 DJI PROSSD 1TB는 최고 포맷의 내부 녹화를 지원하며, 제공된 USB C to C 고속 데이터 케이블을 통해 컴퓨터에서 영상을 직접 판독할 수 있습니다. 카드 리더기가 필요 없습니다.

DJI PROSSD 사용 참고 사항

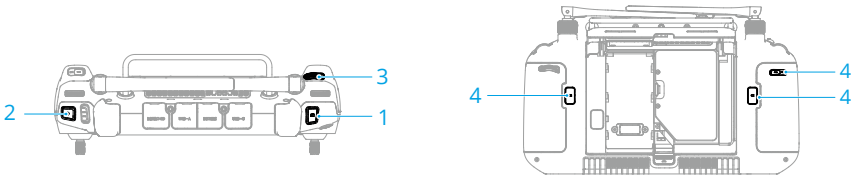
- 녹화 중 안정성과 신뢰성을 보장하기 위해 DJI Inspire 3는 타사 SSD를 지원하지 않습니다.
- DJI PROSSD를 포맷하려면, DJI PROSSD를 기체에 삽입하고 앱에서 포맷합니다.
- 높은 수준의 녹화 성능을 보장하기 위해 타사 기기(예: 컴퓨터 또는 iPad)를 사용하여 DJI PROSSD에 데이터를 쓰는 것은 권장되지 않습니다. 이와 같은 방식으로 쓰기 작업을 하는 경우, 기체를 통해 포맷한 후 사용하는 것이 좋습니다.
- 동영상 녹화와 사진 촬영 전에 DJI PROSSD를 포맷하는 것이 좋습니다. 포맷하기 전에 DJI PROSSD에서 기존 자료를 내보내야 합니다.
- DJI PROSSD를 시작하거나 포맷할 때 또는 동영상 녹화 중에는 DJI PROSSD를 분리하거나 기체의 전원을 끄지 마십시오.
- -10~40°C 범위의 온도에서 DJI PROSSD에서 사진 및 동영상을 내보내야 합니다.
- -40~80°C 범위의 온도에서 DJI PROSSD를 보관하십시오.
- DJI PROSSD의 용량은 1TB이고 실제 용량은 935GB임에 유의하십시오.
- 방열을 보장하기 위해 DJI PROSSD의 금속 표면을 (스티커로) 덮지 마십시오.



카메라 조작

조종기로 카메라 제어

조종기의 다음 버튼과 스크롤 휠을 활용하여 카메라를 원격으로 제어할 수 있습니다.



1. 포커스/셔터 버튼

반 정도 누르면 초점이 자동으로 맞춰지고 끝까지 누르면 사진이 촬영됩니다. 사진 모드는 DJI Pilot 2에서 설정할 수 있습니다.

2. 녹화 버튼

버튼을 한 번 누르면 녹화를 시작하거나 중단합니다.

3. 스크롤 휠

화면 측면의 버튼으로 활성화한 후, 스크롤 휠을 돌려 카메라 매개변수를 조정할 수 있습니다. 기본 설정은 다음과 같습니다.

- a. L1 버튼을 누르면 스크롤 휠을 활성화하여 EI 또는 ISO를 조정합니다.
- b. L2 버튼을 누르면 스크롤 휠을 활성화하여 셔터를 조정합니다.
- c. L3 버튼을 누르면 스크롤 휠을 활성화하여 조리개를 조정합니다.

4. C1/C2/C3 버튼 (맞춤 설정 가능)

DJI Pilot 2에서 카메라 뷰로 들어가 ‘...>’를 눌러 ‘RC 버튼 맞춤 설정’을 선택합니다. 카메라를 빠르고 쉽게 제어할 수 있도록 C1, C2 및 C3 버튼의 기능을 설정합니다.

-
- ☀ • 기체의 전원을 올바르게 끄십시오. 그렇지 않으면 카메라 매개변수가 저장되지 않으며 녹화된 동영상에 영향을 줄 수 있습니다. DJI는 기계에서 읽을 수 없는 형식으로 녹화된 이미지 또는 동영상에 의해 발생한 손해에 대해 책임을 지지 않습니다.
-
- ⚠ • 히터와 같은 열원 근처에 짐벌 카메라를 보관하지 마십시오.
 - 카메라가 물 또는 기타 액체에 빠지거나 닿지 않게 하십시오. 카메라가 젖었을 경우 부드러운 흡수성 좋은 천으로 물기를 닦아내십시오.
-

DJI Pilot 2로 카메라 제어

DJI Pilot 2에서 카메라를 제어하는 방법에 대한 정보는 DJI Pilot 2 앱 창의 짐벌 카메라 뷰 섹션을 참조하십시오.

짐벌

제어 가능 회전 범위

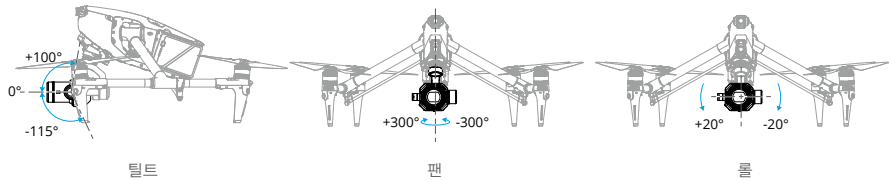
3축 짐벌은 카메라를 안정화시켜 사용자가 비행 중에 선명하고 안정적인 이미지와 동영상을 촬영할 수 있습니다. 짐벌의 틸트, 팬 및 롤 범위는 아래 그림을 참조하십시오.

틸트: $-115^{\circ} \sim +100^{\circ}$ (랜딩 기어 내린 상태), $-140^{\circ} \sim +75^{\circ}$ (랜딩 기어 올린 상태)

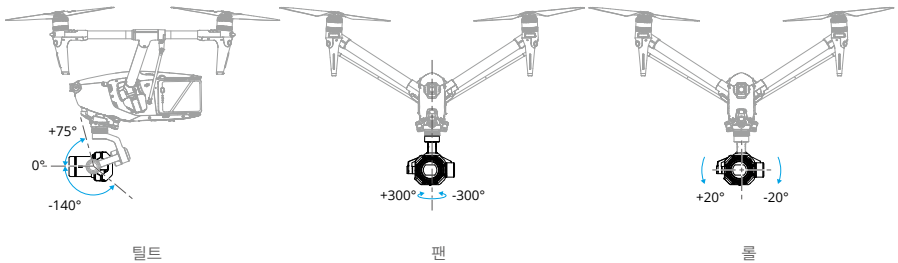
롤: $\pm 20^{\circ}$

팬: $\pm 300^{\circ}$

랜딩 기어 내린 상태의 제어 가능 회전 범위



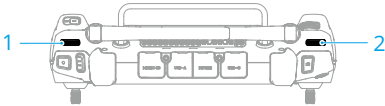
랜딩 기어 올린 상태의 제어 가능 회전 범위



☀️ • 앱에서 짐벌 틸트 제한 확장이 비활성화된 경우, 짐벌 틸트의 제어 가능 회전 범위는 $-90^{\circ} \sim +30^{\circ}$ 입니다.

짐벌 조작

조종기로 짐벌 제어



- 1. 왼쪽 다이얼
왼쪽 다이얼은 짐벌의 틸트를 제어합니다. 왼쪽으로 다이얼을 돌리면 짐벌이 아래쪽으로 기울어집니다. 오른쪽으로 다이얼을 돌리면 짐벌이 위쪽으로 기울어집니다.
- 2. 오른쪽 다이얼
오른쪽 다이얼은 짐벌 팬을 제어합니다. 왼쪽으로 다이얼을 돌리면 짐벌 팬이 왼쪽으로 회전합니다. 오른쪽으로 다이얼을 돌리면 짐벌 팬이 오른쪽으로 회전합니다.

짐벌 모드

짐벌은 촬영 요구에 따라 두 가지 모드로 작동할 수 있습니다.

	팔로우 모드	기체가 수평으로 회전하면 그에 따라 짐벌이 회전하지만, 짐벌 팬과 기체 비행 방향 사이의 각도 변하지 않습니다.
	자유 모드	기체가 수평으로 회전해도 짐벌 방향이 기체의 회전을 따르지 않습니다.

 • 짐벌을 방해하는 요소가 없는지 확인하십시오. 기체에 전원이 켜진 후에 짐벌을 건드리거나 두드리지 마십시오. 이륙 중에 짐벌을 보호하려면 개방되고 평평한 지면에서 이륙하십시오.

조종기

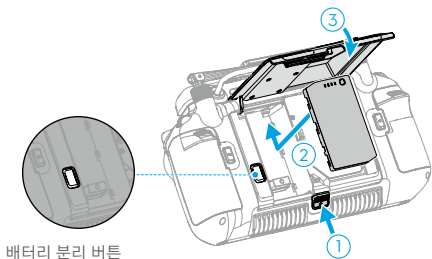
이 장에서는 조종기의 기능을 소개합니다.

조종기

조종기 준비

WB37 인텔리전트 배터리 장착하기

WB37 인텔리전트 배터리(별도 판매)는 다음 단계에 따라 조종기에 장착할 수 있습니다.



1. 후면 커버 분리 버튼을 끝까지 밀어 후면 커버를 엽니다.
2. WB37 배터리를 배터리 함에 삽입하고 상단 위치로 밀니다. 배터리가 단단히 장착되었음을 나타내는 딸깍 소리가 납니다.
3. 후면 커버를 닫습니다.

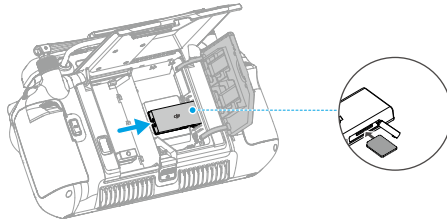
-
- 💡 • WB37 배터리를 분리하려면, 배터리 분리 버튼을 누른 채로 배터리를 아래쪽으로 밀니다.
• 배터리의 안전 사용에 대한 자세한 내용은 WB37 인텔리전트 배터리 안전 가이드를 참조하십시오.
-

WB37 인텔리전트 배터리 사양

용량	4920 mAh
전압	7.6 V
배터리 유형	Li-ion
에너지	37.39 Wh
화학 시스템	LiCoO2

동글 장착

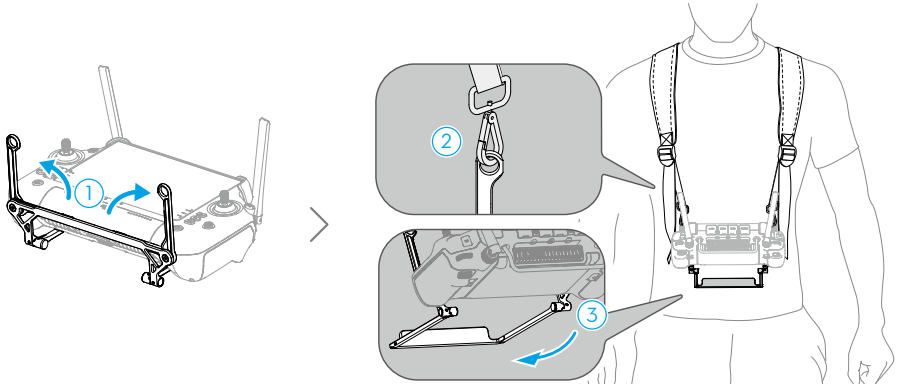
동글(별도 판매)은 다음 단계에 따라 조종기에 장착할 수 있습니다.



1. 후면 커버 분리 버튼을 끝까지 밀어 후면 커버를 엽니다. 나사를 분리하여 동글함을 엽니다.
2. USB-C 커넥터에 동글을 삽입합니다. 동글함을 닫습니다.
3. 나사로 동글함을 부착합니다. 후면 커버를 닫습니다.

스트랩 및 허리 서포트 사용

아래 단계에 따라 스트랩을 허리 서포트에 장착할 수 있습니다.



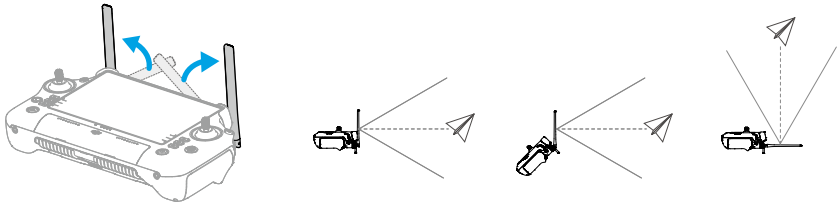
1. 두 개의 핸들을 펼칩니다.
2. 스트랩을 착용하고 스트랩 후크를 핸들 구멍에 부착합니다.
3. 허리 서포트를 펼칩니다.



• 사용 후에는 한 손으로 조종기를 잡고 다른 손으로 스트랩 고리를 풀어 조종기를 분리한 후 스트랩을 분리하십시오.

안테나 조정

안테나를 들어 올려서 조정합니다. 조종기 신호 강도는 안테나 위치에 영향을 받습니다.

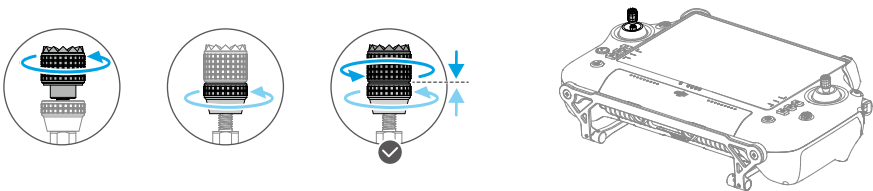


외장 RC 안테나의 방향을 조정하고 평평한 면이 기체를 향하도록 하여 조종기와 기체가 최적 전송 구역 내에 있도록 합니다.

- ☀️ 손상을 피하기 위해 안테나를 과도하게 펼치지 마십시오. 안테나가 손상된 경우 DJI 고객센터에 연락하여 수리하십시오. 손상된 안테나는 조종기의 성능을 크게 저하시키고 비행 안전에 영향을 줄 수 있습니다.
- 비행 중에는 조종기의 통신 신호를 방해하지 않도록 동일한 주파수 대역에서 다른 2.4GHz, 5.1GHz 또는 5.8GHz 통신 기기를 동시에 사용하지 마십시오. 그러한 예로는 휴대전화의 Wi-Fi를 활성화하는 것이 있습니다. 비행 중 조종기를 Wi-Fi에 연결해야 하는 경우, 앱에서 HD 설정의 신호 강도 정보를 확인하십시오. Wi-Fi 주파수를 간섭이 가장 많은 주파수 대역으로 설정합니다(Wi-Fi 주파수는 간섭이 가장 많을 수 있는 2.4GHz 대역으로 설정하는 것이 좋습니다).
- 비행 중 전송 신호가 약하면 DJI Pilot 2에 알림 메시지가 표시됩니다. 안테나를 조정하여 기체가 최적의 전송 범위 내에 있는지 확인하십시오.

스틱 조정

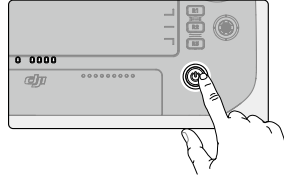
개인적 습관에 따라 스틱을 그림과 같이 적절한 위치로 조정하십시오.



조종기 시동 및 활성화

전원 켜기/끄기

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



조종기 활성화



조종기는 처음 사용하기 전에 활성화해야 합니다. 활성화 과정에서 조종기가 인터넷에 액세스할 수 있는지 확인하십시오.

조종기를 활성화하려면 아래의 단계를 따르십시오.

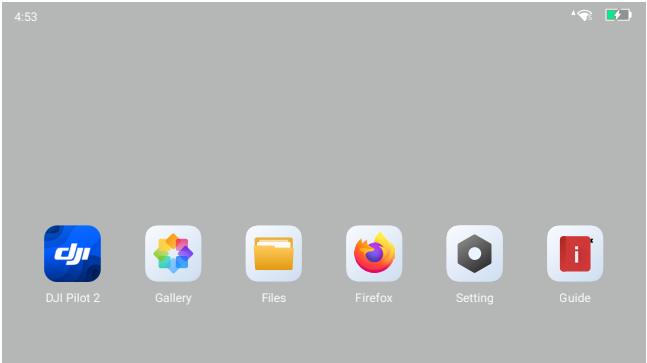
1. 조종기의 전원을 켭니다. 언어 옵션을 선택하고 '다음'을 누릅니다. 이용 약관 및 개인정보 처리방침을 주의 깊게 읽고 '동의'를 누른 후, 국가/지역을 선택합니다.
2. Wi-Fi 네트워크에 연결하여 인터넷에 액세스합니다. 그런 다음 시간대, 날짜 및 시간을 설정합니다.
3. DJI 계정이 있다면 비밀번호로 로그인합니다. 새로운 사용자라면 DJI 계정을 만들고 로그인합니다.
4. 로그인한 후 활성화 인터페이스에서 '활성화'를 누릅니다.
5. 조종기가 활성화되었음을 나타내는 알림 메시지가 화면에 나타납니다.
6. 조종기를 활성화한 후 DJI 제품 개선 프로젝트에 참여할 것인지 여부를 선택합니다. DJI가 사용자 요구 사항을 더 잘 이해할 수 있도록 이 프로젝트에 참여해 주십시오.



• 활성화에 실패하는 경우 인터넷 연결을 확인하십시오. 인터넷 액세스가 가능한지 확인하고 조종기를 다시 활성화해 보십시오. 활성화가 여러 번 실패하면 DJI 고객센터에 문의하십시오.

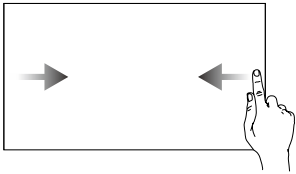
사용자 인터페이스

홈 화면

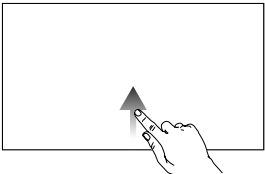


조종기의 전원을 켜면 시간, Wi-Fi 신호, 배터리 잔량 및 애플리케이션이 홈 화면에 표시됩니다.

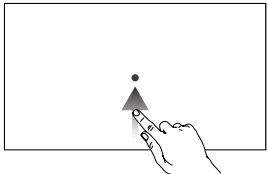
화면 제스처



이전 화면으로 돌아가기:
화면 왼쪽 또는 오른쪽에서
중앙으로 미십시오.

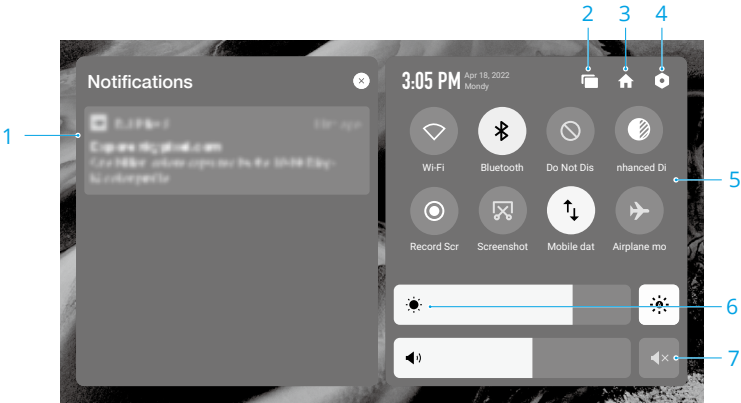


홈 화면으로 돌아가기: 화면
하단에서 위로 미십시오.



**최근에 열었던 앱에
액세스하기:** 화면 하단에서
위로 밀고 손을 대고
있으십시오.

바로 가기 설정



1. 알림

시스템 또는 앱 알림을 봅니다.

2. 최신

아이콘을 누르면 최근에 열었던 앱을 보고 해당 앱으로 전환합니다.

3. 홈

아이콘을 누르면 홈 화면으로 돌아갑니다.

4. 시스템 설정

아이콘을 누르면 시스템 설정에 액세스합니다.

5. 바로 가기

◇ : 한 번 누르면 Wi-Fi를 활성화 또는 비활성화합니다. 길게 누르고 있으면 설정으로 들어가서 Wi-Fi 네트워크를 연결하거나 추가할 수 있습니다.

✳ : 한 번 누르면 블루투스를 활성화 또는 비활성화합니다. 길게 누르고 있으면 설정을 열어서 가까운 블루투스 기기와 연결할 수 있습니다.

⊘ : 한 번 누르면 '방해 금지' 모드를 활성화합니다. 이 모드에서는 시스템 알림 메시지가 비활성화됩니다.

☀ : 디스플레이 향상. 활성화되면 디스플레이 밝기가 향상되어 촬영에 도움이 됩니다. 그러나 원본과 디스플레이 효과 사이에는 차이가 있지만 기계에서 촬영한 원본 사진이나 동영상은 영향을 받지 않습니다.

📹 : 한 번 누르면 화면 녹화를 시작합니다.

📷 : 한 번 누르면 화면의 스크린샷을 캡처합니다.

↑↓ : 한 번 누르면 모바일 데이터를 켜거나 끕니다. 길게 누르면 모바일 데이터를 설정하고 네트워크 연결 상태를 진단합니다.

✈ : 한 번 누르면 '비행기' 모드를 활성화합니다. Wi-Fi, 블루투스 및 모바일 데이터가 비활성화됩니다.

6. 밝기 조정

밝기를 조정하려면 바를 밍니다. ☀ 아이콘을 누르면 자동 밝기 모드로 조정됩니다. 🌙 아이콘을 누르거나 바를 밀면 수동 밝기 모드로 전환됩니다.

7. 볼륨 조정

바를 밀어 볼륨을 조정하거나 🔊 아이콘을 눌러 음소거할 수 있습니다. 음소거 후에는 관련 신호음을 포함해 조종기의 모든 소리가 완전히 비활성화된다는 점에 유의하십시오. 주의해서 음소거를 취소시오.

동영상 전송

단일 조종기 사용

DJI Inspire 3 기체는 두 개의 동시 HD 동영상 전송을 지원하는 O3 Pro 비디오 전송 기술을 사용합니다. FPV 카메라의 경우, 동영상 전송 해상도는 1080p이며 기본 프레임 속도는 60fps입니다. 짐벌 카메라의 경우, 동영상 전송 해상도는 최대 30fps 프레임 속도로 최대 4K까지 가능하며, 1080p 해상도를 사용할 경우 프레임 속도는 최대 60fps까지 가능합니다.

- ☀ • DJI Inspire 3의 4K 해상도 동영상 전송은 녹화 프레임 속도가 30fps 이하일 때만 활성화할 수 있습니다.
- 동영상 전송 해상도는 자동 조정을 지원하지 않습니다. 4K 해상도 동영상 전송은 동영상 전송 비트 전송률에 크게 좌우되기 때문에 동영상 전송 비트 전송률이 10Mbps 미만일 경우 해상도를 1080p로 수동 조정하는 것이 좋습니다.
- 통신 품질이 안 좋은 경우, FPV 카메라 동영상 전송 및 짐벌 카메라의 프레임 속도를 자동으로 조정해 디스플레이 품질을 개선합니다. 통신 품질 개선 후, 프레임 속도가 기본 프레임 속도로 자동 조정됩니다.
- 비행 안전 도모를 위해, 통신 품질이 안 좋은 경우, FPV 카메라 동영상 전송 품질을 우선으로 지원합니다.

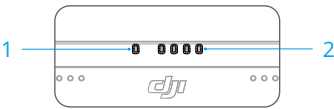
듀얼 조종기 사용

듀얼 조종기를 사용하는 경우, 기체는 두 조종기와 기체 간의 통신 품질을 지속적으로 자동으로 계산하고 두 조종기가 신호를 원활히 수신할 수 있도록 동영상 전송의 비트 전송률을 자동으로 조정합니다.

- ☀ • 듀얼 조종기 사용 시, 최대 전송 거리는 단일 조종기 전송에 비해 20% 단축됩니다.
- ⚠ • 듀얼 조종기 사용 시, 조종기 2대의 안테나가 모두 기체를 향하는지(자세한 내용은 '안테나 조정' 섹션 참조), 각 조종기와 기체 사이에 장애물은 없는지 확인해야 합니다. 그렇지 않으면, 신호가 약한 조종기로 인해 다른 조종기의 통신 품질에 영향을 줄 수 있습니다.

조종기 LED 및 경고 알림

조종기 LED



1. 상태 LED

상태 LED는 조종기, 기체, 이들 간의 연동에 대한 상태를 나타냅니다.

깜박임 패턴	설명
빨간색 유지	기체와 연결 끊김
빨간색으로 깜박임	기체 배터리 부족
녹색 유지	기체와 연결됨
파란색으로 깜박임	조종기가 기체와 연동 중
노란색 유지	펌웨어 업데이트 실패
노란색으로 깜박임	조종기 배터리 부족
청록색으로 깜박임	조종 스틱이 중앙에 있지 않음

2. 배터리 잔량 LED

배터리 잔량 LED는 조종기의 배터리 잔량을 표시합니다.

배터리 잔량 LED				배터리 잔량
				88% ~ 100%
				75% ~ 87%
				63% ~ 74%
				50% ~ 62%
				38% ~ 49%
				25% ~ 37%
				13% ~ 24%
				0% ~ 12%

조종기 경고 알림

오류 또는 경고를 표시하기 위해 조종기가 진동하거나 신호음이 울립니다. 자세한 내용은 터치스크린 또는 DJI Pilot 2의 실시간 알림 메시지를 참조하십시오. 화면 상단에서 아래로 밀어 '바로가기 설정'을 열고 음소거 모드를 켜서 모든 음성 경고 알림을 비활성화합니다.

음소거 모드에서는 RTH 동안의 경보와 조종기 또는 기체의 배터리 부족 경고 알림을 포함하여 모든 음성 알림 메시지 및 경고 알림이 비활성화됩니다. 주의해서 사용하십시오.

조종기 충전 및 배터리 잔량 확인

조종기 충전

자세한 내용은 '충전 허브 사용' 섹션을 참조하십시오. 조종기 내장 배터리를 완전히 충전하는 데는 2시간 정도가 소요됩니다.

- 충전에는 충전 허브를 사용하는 것이 좋습니다. 그렇지 않으면, DJI 65W 휴대용 충전기와 같이 최대 정격 출력이 65W이고 최대 전압이 20V인 인증된 USB-C 충전기를 사용하십시오.
 - 조종기를 3개월마다 완전히 방전 및 충전하십시오. 장기간 보관하면 배터리가 고갈됩니다.
 - WB37 배터리가 조종기에 장착되어 있으면 WB37 배터리도 동시에 충전됩니다.
-
- ⚠ • 내장 배터리를 활성화하기 전에는 조종기의 전원을 켤 수 없습니다.
 - 최적의 충전을 위해서는 포함된 USB-C to USB-C 고속 데이터 케이블을 사용해야 합니다.
-

충전 옵션

- A. 조종기의 내장 배터리는 충전 기기 또는 삽입된 외부 WB37 배터리로 충전할 수 있습니다. 내장 배터리를 충전 기기로 완전히 충전하는 데 약 2시간이 걸립니다. 내장 배터리는 외장 배터리로 최대 50%까지 충전할 수 있습니다. 조종기 전원이 꺼진 후에는 외장 배터리로 충전할 수 없습니다.
 - B. 0% 전력의 WB37 배터리를 완전히 충전하는 데 걸리는 시간:
 - a. 조종기에 장착되고 내장 배터리 잔량이 0%인 경우, 약 2시간(내장 배터리는 동시에 완전히 충전됨)
 - b. 조종기에 장착되고 내장 배터리 잔량이 100%인 경우, 약 1시간 10분
-

- 💡 • 충전 시간은 주변 온도에 따라 달라질 수 있습니다.
-

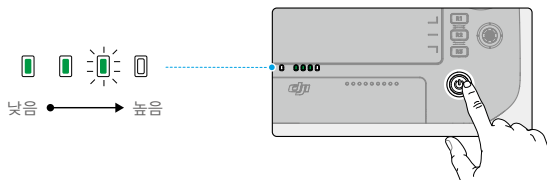
충전 메커니즘

- A. 조종기가 충전 기기와 외장 배터리에 모두 연결되어 있으면 충전 기기에서 조종기에 전원이 공급됩니다.
- B. 외장 배터리가 장착되고 조종기가 충전 기기에 연결되어 있지 않으면 외장 배터리에서 조종기에 전원이 공급됩니다. 외장 배터리가 고갈되면 내장 배터리에서 조종기에 전원이 공급됩니다.

배터리 잔량 확인

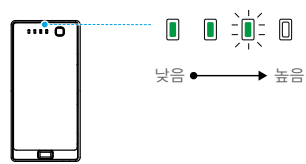
내장 배터리 잔량 확인

전원 버튼을 한 번 눌러 현재 배터리 잔량을 확인합니다.



외장 배터리 잔량 확인

외장 배터리의 버튼을 누르면 LED에 외장 배터리의 현재 배터리 잔량이 표시됩니다.



배터리 잔량 LED는 WB37 배터리의 배터리 잔량을 나타냅니다.

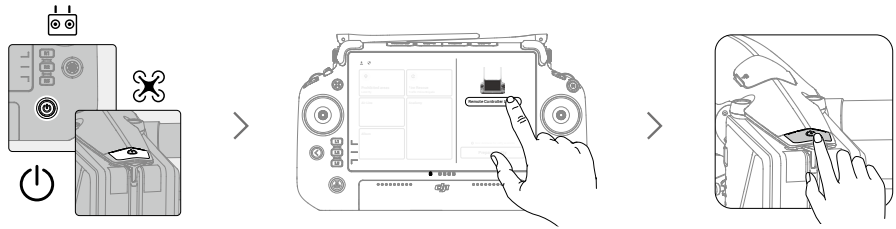
배터리 잔량 LED				배터리 잔량
				88% ~ 100%
				75% ~ 87%
				63% ~ 74%
				50% ~ 62%
				38% ~ 49%
				25% ~ 37%
				13% ~ 24%
				0% ~ 12%

☀ • 또는 조종기의 홈 화면으로 이동하여 상태 표시줄에서 내장 및 외장 배터리의 잔량을 확인하십시오.

조종기와 조종 스틱 모드 연동

조종기 연동

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



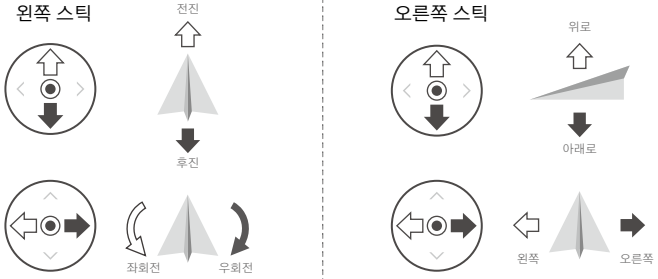
1. 기체 및 조종기의 전원을 켭니다.
2. DJI Pilot 2를 실행하고 '조종기 연동'을 눌러 연동합니다. 연동하는 동안 조종기의 상태 LED가 파란색으로 깜박이고 조종기에서 신호음이 울립니다.
3. 기체의 전원 버튼을 5초 이상 길게 누릅니다. 기체 전원 표시등이 깜박이고 신호음이 두 번 울리면 연동이 시작되었음을 나타냅니다. 연동에 성공하면 조종기에서 신호음이 두 번 울리고 기체 후방 표시등이 녹색으로 깜박이며 조종기 상태 LED가 녹색으로 유지됩니다.

💡 • 연동 중에는 조종기가 기체에서 50cm 이내에 있어야 합니다.

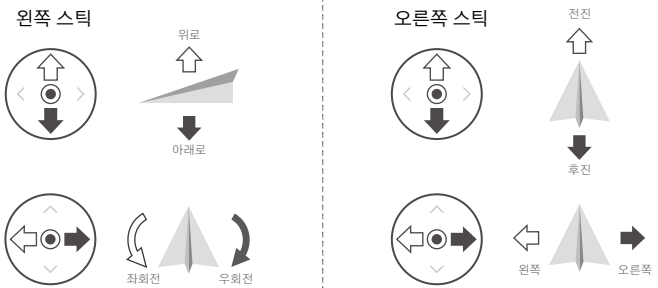
조종 스틱 모드

아래 그림과 같이 조종 스틱을 모드 1, 모드 2 또는 모드 3에서 조작할 수 있습니다. 기본 조종 스틱 모드는 모드 2입니다. 이 매뉴얼에서 조종 스틱을 사용하는 방법을 보여주기 위한 예시로 모드 2가 사용됩니다.

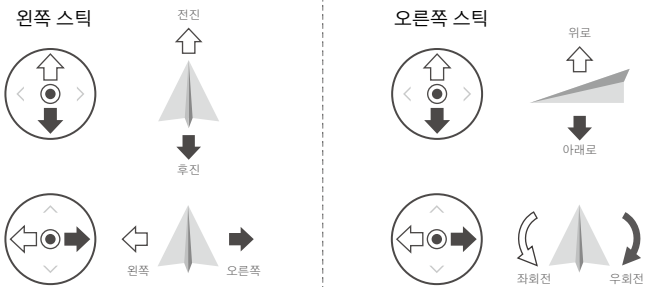
모드 1



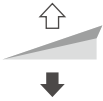
모드 2



모드 3



- 💡 **중앙 위치:** 조종 스틱이 중앙에 있습니다.
- 조종 스틱 이동:** 조종 스틱을 중앙에서 바깥쪽으로 밀니다.

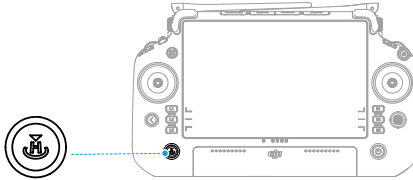
조종기 (모드 2)	기체	설명
		왼쪽 스틱(스로틀 스틱)을 위 또는 아래로 움직이면 기체의 고도가 바뀝니다. 상승하려면 스틱을 밀어 올리고 하강하려면 아래로 내립니다. 스틱이 중앙 위치에서 멀어질수록 기체의 고도가 더 빠르게 변화합니다. 예상하지 못한 급격한 고도 변화를 피하려면 스틱을 항상 부드럽게 움직이십시오.
		왼쪽 스틱을 왼쪽이나 오른쪽으로 움직이면(팬 스틱) 기체의 방향을 제어할 수 있습니다. 기체를 반시계 방향으로 회전시키려면 스틱을 왼쪽으로 밀고 시계 방향으로 회전시키려면 오른쪽으로 밀니다. 스틱이 중앙 위치에서 멀어질수록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

- ⚠️ • 자기 간섭을 피하기 위해 조종기를 자석 및 스피커 상자와 같은 자성 물질 가까이에 두지 마십시오.
- 조종 스틱의 손상을 방지하려면 조종기를 운반하거나 이동할 때 트롤리 캐리어에 보관하는 것이 좋습니다.

버튼 개요

RTH 버튼

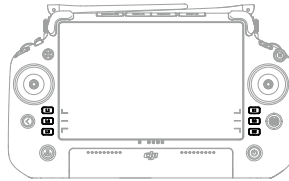
조종기가 RTH를 시작하도록 신호음이 두 번 울릴 때까지 RTH 버튼을 계속 누릅니다. 기체가 마지막 업데이트된 홈포인트로 비행합니다. 이 버튼을 다시 누르면 RTH가 취소되고 기체를 다시 직접 제어할 수 있게 됩니다.



⚠ • 듀얼 제어 모드에서 사용자는 기체 제어 권한이 없는 조종기의 RTH 버튼을 사용하여 RTH를 시작하거나 취소할 수 없습니다.

L1/L2/L3/R1/R2/R3 버튼

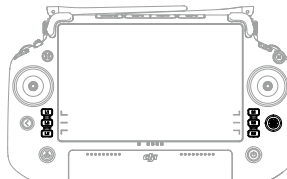
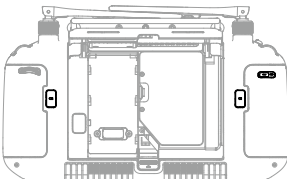
DJI Pilot 2를 실행한 후 L1/L2/L3/R1/R2/R3 버튼 옆에 있는 이 버튼 기능에 대한 설명을 확인하십시오. ‘...> RC 버튼 맞춤 설정’을 눌러 화면 양쪽의 버튼 설명을 숨깁니다.



버튼 맞춤 설정 및 조합

사용자 설정 버튼

L1, L2, L3, R1, R2, R3, C1, C2, C3, 5D 버튼은 맞춤 설정할 수 있습니다. DJI Pilot 2를 열고 카메라 뷰로 들어가 ‘...> RC 버튼 맞춤 설정’을 눌러 이 버튼의 기능을 구성합니다.



버튼 조합

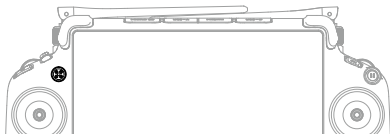
일부 자주 사용하는 기능은 버튼 조합을 사용하여 활성화할 수 있습니다. 버튼 조합을 사용하려면, 뒤로가기 버튼을 누른 상태로 조합의 다른 버튼을 누릅니다. 실제 사용 시에는 조종기의 홈 화면으로 들어간 후 '가이드'를 눌러 사용 가능한 모든 버튼 조합을 빠르게 확인할 수 있습니다.

기체 제어 버튼

듀얼 조종기 사용 시 기체 제어 버튼으로 기체를 제어하고 기체 제어 상태를 나타냅니다. 조종기로 기체 제어 권한이 잠기지 않은 경우:

- A. 기체 제어 버튼이 녹색이면, 기체 제어 버튼을 길게 눌러 기체 제어 권한을 잠급니다. 기체 제어 권한이 잠겨 있으면 기체 제어 버튼이 파란색으로 바뀝니다.
- B. 기체 제어 버튼이 흰색이면, 기체 제어 버튼을 눌러 기체 제어 권한을 잠급니다. 기체 제어 권한이 잠겨 있으면 기체 제어 버튼이 파란색으로 바뀝니다.

다시 기체 제어 버튼을 눌러 기체 제어 권한을 잠급니다. 앱에서 잠금 해제 알림 메시지가 표시됩니다 잠금이 해제되면, 다른 조종기가 기체 제어 권한을 가질 수 있고 기체 제어권을 잠글 수 있습니다.



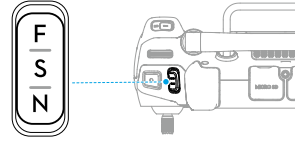
버튼 색상	설명
빨간색	조종기가 기체에 연동되어 있지 않습니다.
녹색 유지	조종기가 기체에 연동되어 있고, 기체 제어권을 갖고 있습니다.
파란색 유지	기체 제어권이 잠겨 있으며 조종기에 기체 제어권이 있습니다.
흰색	조종기가 기체에 연동되어 있지만 기체를 제어하지 않습니다. 다른 파일럿이 기체 제어 권한을 잠근 경우, 기체 제어 버튼을 누르면 버튼이 깜박입니다.

- ☀ • 기체 제어 권한이 있는 조종기만 RTH를 시작하거나 취소하는 데 사용할 수 있습니다.
- 조종기에 완전한 제어권이 있다면, 조종 스틱은 기체 제어, 다이얼은 짐벌 동작 조정에 사용됩니다.

비행 모드 전환 스위치 (N/S/F)

스위치를 토글하여 비행 모드를 선택합니다. 자세한 내용은 '비행 모드' 섹션을 참조하십시오.

아이콘	비행 모드
F	F 모드 (기능)
S	S 모드 (스포츠)
N	N 모드 (일반)



컴пас 캘리브레이션

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

1. 홈 화면으로 들어갑니다.
2. '설정'을 열고 위로 밀어 '컴пас'를 선택합니다.
3. 화면의 그림을 따라 조종기를 캘리브레이션합니다.
4. 캘리브레이션에 성공하면 사용자에게 알림 메시지가 표시됩니다.

💡 • 조종기 컴파스가 정상적으로 작동하는 경우, 캘리브레이션 뷰로 들어간 후 "캘리브레이션 성공" 메시지가 표시됩니다. 캘리브레이션을 수행할 필요가 없습니다.

HDMI 설정

터치스크린은 HDMI 케이블을 통해 디스플레이 화면과 공유할 수 있습니다. 해상도는 설정, 디스플레이, HDMI를 차례로 들어가서 설정하거나, 카메라 뷰에서 HD 설정, 앱의 동영상 출력 해상도를 차례로 들어가서 설정할 수 있습니다.

듀얼 제어 모드

Inspire 3는 두 명의 조종사가 조종기 A와 B로 동시에 기체를 조작할 수 있는 듀얼 제어 모드를 지원합니다. 이 모드에서는 두 조종기가 기체를 동등하게 제어할 수 있습니다. 기체를 조작하는 두 조종기의 역할은 미리 할당되지 않습니다. 대신 조종사는 필요에 따라 기체나 짐벌 카메라를 제어할 수 있어 조작에 더 많은 유연성을 가질 수 있습니다.

기체 제어는 짐벌 카메라 제어와 무관합니다. 조종기가 기체 또는 짐벌 카메라를 제어하면 사용자는 조종기를 사용하여 기체를 조작하거나 짐벌 카메라의 움직임을 각각 제어할 수 있습니다.

💡 • 듀얼 제어 모드에서 기체는 DJI RC Plus 조종기 및 DJI 고휘도 리모트 모니터와 연결할 수 있습니다. DJI 고휘도 리모트 모니터에 대한 자세한 내용은 'DJI PRO 생태계' 섹션을 참조하십시오.

듀얼 제어 모드 설정

고급 듀얼 제어 모드를 사용하기 전에 조종사는 기체를 조종기 A와 B 모두와 연동해야 합니다. 아래 단계에 따라 조종기를 연동합니다.

1. DJI Pilot 2를 시작합니다.
2. 홈 화면으로 들어가 '조종기 A/B'를 눌러 연동을 활성화합니다. 연동하는 동안 조종기의 상태 LED가 파란색으로 깜박이고 조종기에서 신호음이 울립니다. 기체의 전원 버튼을 5초 이상 길게 누릅니다. 기체 전원 표시등이 깜박이고 신호음이 두 번 울리면 연동이 시작되었음을 나타냅니다. 연동에 성공하면 기체 후방 LED 표시등이 녹색으로 깜박이고 조종기에서 신호음이 두 번 울리고 조종기 상태 LED가 녹색으로 유지됩니다.
3. 이후 기체를 제어하는 조종기의 기체 제어 버튼이 녹색 또는 파란색으로 바뀌고, 사용자가 기체를 제어할 수 있고 다른 조종기의 기체 제어 버튼은 흰색으로 바뀝니다. 짐벌 카메라를 제어하려면 DJI Pilot 2의 카메라 뷰에서 짐벌 카메라 아이콘을 누릅니다.

 • 2대의 조종기를 하나씩 연동합니다. 조종기 A를 기체에 먼저 연동한 다음 조종기 B를 연동해야 합니다.

듀얼 제어 모드 사용

1. 듀얼 제어 모드를 사용하기 전에 두 조종기가 기체와 연동되고 연결되어 있는지 확인하십시오. 기본적으로 기체에 연결된 첫 번째 조종기는 기체와 짐벌 카메라를 모두 제어할 수 있는 반면 두 번째 조종기에는 제어 권한이 부여되지 않습니다.
2. 조종기가 기체든 짐벌 카메라든 기기를 제어할 수 있는 경우, 조종사는 조종 스틱을 밀거나 다이얼을 돌리거나 바로 가기 버튼을 누르거나 앱 사용자 인터페이스를 눌러 해당 기기를 제어할 수 있습니다. 조작은 단일 조종기를 사용하는 것과 동일합니다. 그러나 조종기가 기기를 제어할 수 없는 경우 조종사는 해당 기기를 제어할 수 없습니다. 기체 제어 권한이 있는 조종기만 RTH를 시작하거나 취소하는 데 사용할 수 있습니다.
3. 두 조종사 중 한 명이 필요에 따라 기기를 제어할 수 있습니다. 기체 제어 권한이 잠겨 있으면 기체 제어 버튼이 파란색으로 바뀝니다. 짐벌 카메라를 제어하려면 DJI Pilot 2의 짐벌 카메라 뷰에서 짐벌 카메라 아이콘을 누릅니다. 조종기에 짐벌 카메라에 대한 제어권만 있다면, 조종 스틱은 짐벌 조작에만 사용됩니다. 조종기에 완전한 제어권이 있다면, 조종 스틱은 기체 제어, 다이얼은 짐벌 동작 조정에 사용됩니다.
4. 듀얼 제어 모드에서, 기체 제어 권한이 있는 조종기가 기체 연결이 끊기면, 기체 제어권 이전 메커니즘이 작동합니다. 이러한 경우, 연결된 조종기에는 사용자가 수동으로 기체 제어를 인계받을 수 있다는 알림이 표시됩니다. 연결된 조종기의 조종사가 기체 제어를 인계받지 않기로 선택하면, 기체는 자동으로 페일세이프 동작을 수행합니다. 연결된 조종기의 조종사가 정해진 시간 내에 아무 옵션도 선택하지 않을 경우에도 기체는 페일세이프 동작을 활성화합니다.
5. 연결 해제된 조종기가 비행 중에 기체에 다시 연결될 때 연결된 조종기에 의해 기체 제어가 인계되지 않으면 기본적으로 연결이 해제되기 전에 기체 제어가 해당 조종기로 다시 시작됩니다.
6. 짐벌 카메라를 제어하는 조종기만 짐벌 및 카메라에 대한 관련 설정을 조정하고 미디어 파일을 다운로드하거나 재생하는 데 사용할 수 있습니다.
7. 정상적인 상황에서 두 조종기의 조종사는 비행 컨트롤러 시스템, 비전 시스템, 배터리, 동영상 전송 등의 비행 관련 설정을 조정할 수 있습니다. 그러나 기체 제어 권한이 잠겨 있는 경우, 기체 제어권이 있는 조종기만을 사용하여 이러한 설정을 조정할 수 있습니다.
8. 조종기 중 하나를 사용하여 비행과 관련되지 않은 다른 작업을 수행할 수 있습니다.

9. 조종기 B의 조종사는 사용자 정의 네트워크 RTK에 대한 설정을 조정할 수 없습니다.
10. 조종기 A는 기체에 연결하면 모든 모듈의 펌웨어를 한 번에 업데이트하는 데 사용할 수 있지만, 조종기 B는 조종기 B의 펌웨어 업데이트에만 사용할 수 있습니다.
11. DJI Pilot 2를 사용하여 로그 업로드: 파일럿은 조종기 A를 통해 기체와 조종기 A의 로그를 모두 업로드할 수 있고 조종기 B를 통해 조종기 B의 로그를 업로드할 수 있습니다.
12. 조종기 B는 안전 비행 데이터베이스를 업데이트하는 데 사용할 수 없습니다.

DJI PRO 생태계

이 장에서는 다른 DJI 제품과 함께 DJI PRO 생태계를 구성하는 방법을 소개합니다.

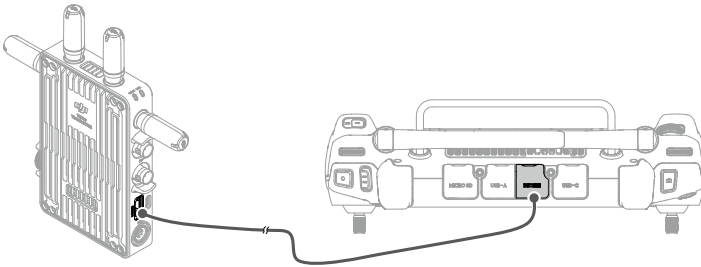
DJI PRO 생태계

DJI Inspire 3는 DJI 동영상 송신기, DJI 고휘도 리모트 모니터('리모트 모니터'로 축약), DJI 3채널 팔로우 포커스, DJI 마스터 휠 등의 다른 DJI 제품(별도 판매)과 함께 사용하여 전문가용 영화 생태계를 구현할 수 있습니다.

DJI 동영상 송신기

연결: HDMI 케이블을 사용하여 조종기를 DJI 동영상 송신기와 연결합니다.

사용법: 연결되면 리모트 모니터를 영상 송신기에 연동한 후 리모트 모니터에 라이브 뷰를 표시할 수 있습니다.



- 자세한 내용은 DJI 동영상 송신기 사용자 가이드를 참조하십시오.
- 영상 송신기와 함께 조종기를 사용할 때 신호 간섭을 피하기 위해 이들 사이에 50cm 이상의 거리를 유지하십시오. 조종기 신호에 여전히 간섭이 있는 경우, 영상 송신기의 채널 모드를 DFS 채널로 설정하십시오. 자세한 내용은 DJI 고휘도 리모트 모니터 사용자 가이드를 참조하십시오.

DJI 고휘도 리모트 모니터

듀얼 제어 모드에서, 기체는 DJI RC Plus 조종기 및 DJI 고휘도 리모트 모니터와 연동할 수 있으며, 이 모니터를 사용하여 라이브 뷰를 관찰하고 매개변수를 조정할 수 있습니다.

연동

1. 리모트 모니터의 전원을 켭니다. ... 아이콘을 눌러 '시스템 설정'으로 들어간 다음 '연결 설정'으로 들어갑니다. 'Control Mode(제어 모드)'를 선택하고, 'Control Monitor B(컨트롤 모니터 B)'로 모니터를 설정한 후, 'Link to Control Monitor B(컨트롤 모니터 B에 연동)' 눌러 연동 상태로 들어갑니다.
2. 기체의 전원 버튼을 5초 이상 길게 누릅니다. 기체 전원 표시등이 깜박이고 신호음이 두 번 울리면 연동이 시작되었음을 나타냅니다. 연동에 성공하면, 기체 후방 표시등이 녹색으로 깜박이고 리모트 모니터에 연결된 상태가 표시됩니다.

- ⚠ • 리모트 모니터는 'Control Monitor A(컨트롤 모니터 A)'로 선택되어 있어도 기체에 연동된 후에는 'Control Monitor B(컨트롤 모니터 B)'로도 작동합니다.
- 연동 중에는 리모트 모니터가 기체에서 50cm 이내에 있어야 합니다.

리모트 모니터 라이브 뷰



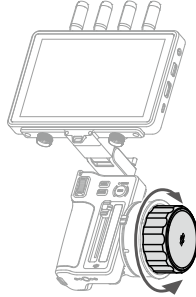
- | | |
|---|----------------------------|
| 1. 리모트 모니터 배터리 잔량 | 7. MF 정보 |
| 2. 기체 배터리 잔량 | 8. 노출 보조/포커스 보조 설정 |
| 3. 연결된 기기 상태 (예: DJI 3채널 팔로우 포커스 및 DJI 마스터 휠) | 9. 현재 릴 정보 |
| 4. 리모트 모니터 SD 카드 저장 디스플레이 | 10. 녹화 버튼, 타임코드 및 현재 저장 경로 |
| 5. 동영상 전송 신호 강도 및 비트전송률 | 11. 리모트 모니터 시스템 설정 |
| 6. 녹화 매개변수 | 12. 내비게이션 디스플레이 |

☀ • 자세한 활용 정보는 DJI 고취도 리모트 모니터 사용자 가이드를 참조하십시오.

DJI 3채널 팔로우 포커스

장착 및 확인: DJI 3채널 팔로우 포커스를 리모트 모니터에 장착한 다음 리모트 모니터의 전원을 켭니다.

사용법: DJI 3채널 팔로우 포커스의 포커스 노브를 사용하여 X9-8K Air 카메라 렌즈의 포커스를 제어합니다.

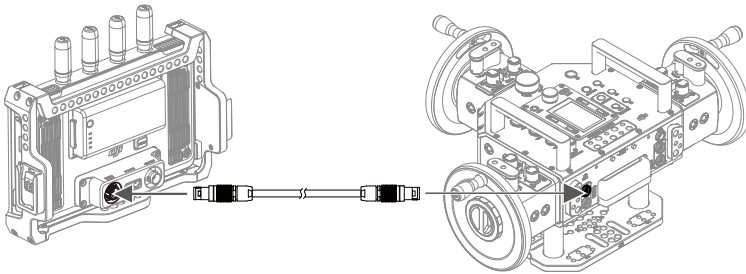


💡 • 자세한 내용은 DJI 3채널 팔로우 포커스 사용자 가이드를 참조하십시오.

DJI 마스터 휠

연결: DJI 리모트 모니터 확장 플레이트를 리모트 모니터에 장착합니다. DJI 고휘도 리모트 모니터 컨트롤러 케이블을 사용해 DJI 마스터 휠의 DC-OUT 포트 중 하나를 확장 플레이트의 DC-IN 포트에 연결합니다.

사용법: 연결되면 휠을 사용하여 짐벌 회전을 제어합니다.

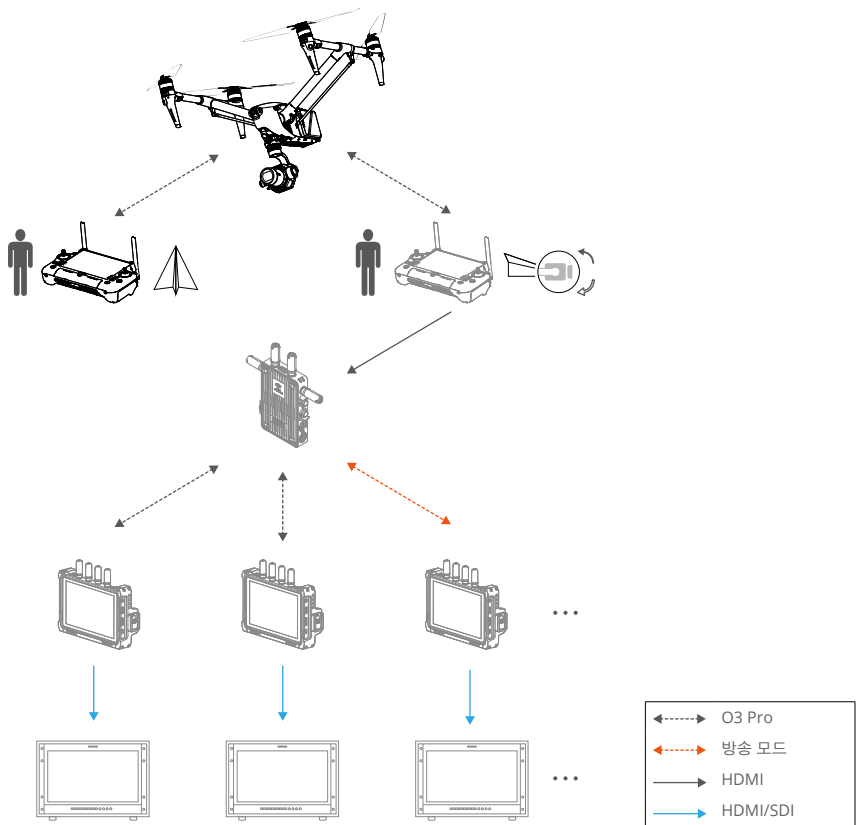


💡 • 자세한 내용은 DJI 마스터 휠 사용자 가이드를 참조하십시오.

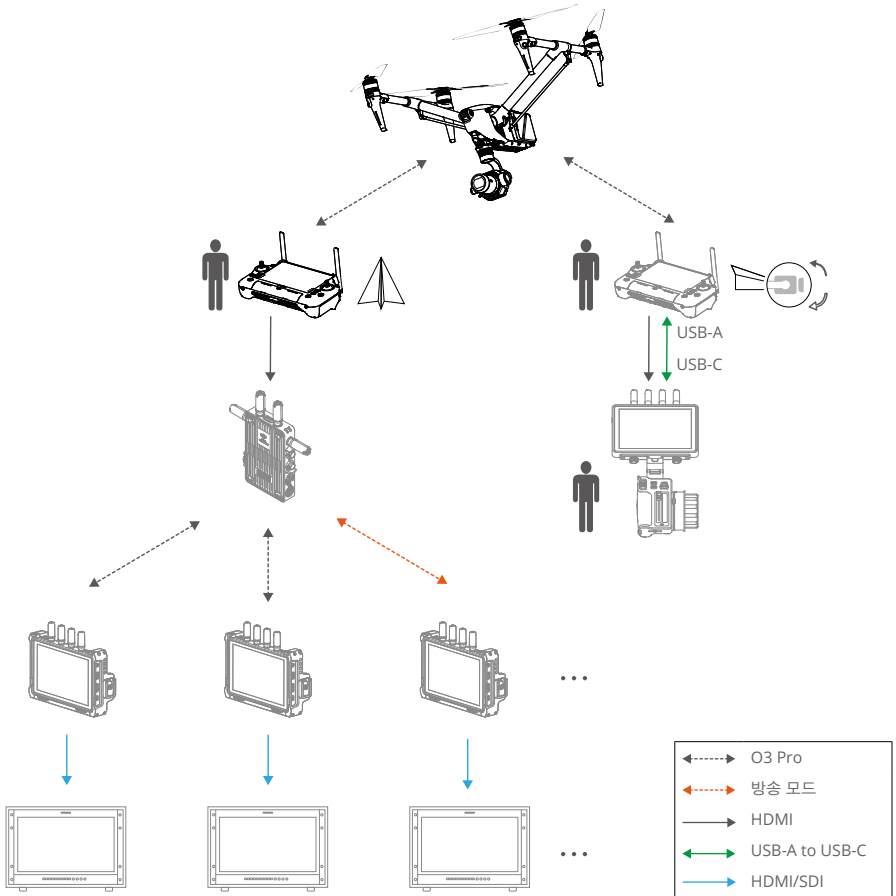
일반적인 응용 시나리오

DJI Inspire 3와 위의 DJI 제품들은 다양한 응용 시나리오에서 작동할 수 있습니다. 이를 통해 2~3명이 기체와 짐벌을 조작하고 다른 사람들은 타사 무선 모니터를 사용하여 라이브 뷰를 볼 수 있습니다.

시나리오 1: 듀얼 조종기를 사용하여 기체와 짐벌을 제어합니다. 2인 촬영에 적용되며, 항공 짐벌 파일럿이 조종기 다이얼을 사용하여 포커스를 조정합니다. 이를 통해 다른 사람들이 무선으로 타사 모니터의 라이브 뷰를 볼 수 있습니다.

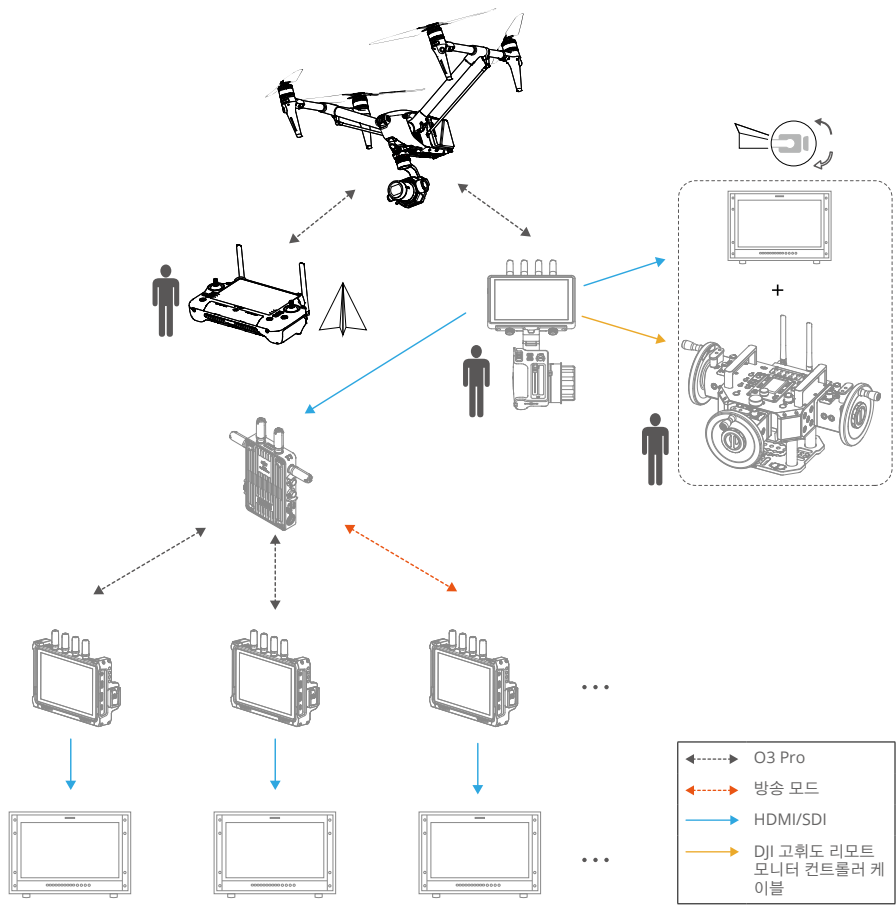


시나리오 2: 듀얼 조종기를 사용하여 기체와 짐벌을 제어합니다. 3인 촬영에 적용되며, 포커스 풀러로 리모트 모니터와 연결된 3채널 팔로우 포커스를 이용해 포커스를 조절합니다. 이를 통해 다른 사람들이 무선으로 타사 모니터의 라이브 뷰를 볼 수 있습니다.



💡 • 조종기를 리모트 모니터에 연결할 때 USB-A 포트를 사용해야 합니다.

시나리오 3: 조종기, 영상 송신기, 3채널 팔로우 포커스 및 여러 리모트 모니터 사용. 2인 또는 3인 촬영에 적용되며, 포커스 풀러에 의해 초점이 조절됩니다. 이를 통해 다른 사람들이 무선으로 또는 유선 연결로 타사 모니터의 라이브 뷰를 볼 수 있습니다.



리모트 모니터와의 연결을 위해 다음 솔루션을 선택할 수도 있습니다.

1. 좌측 핸드 그림(짐벌 제어), 우측 핸드 그림(포커스 조절)
2. 3채널 팔로우 포커스(포커스 조절)
3. 마스터 휠(짐벌 제어)

DJI Pilot 2 앱

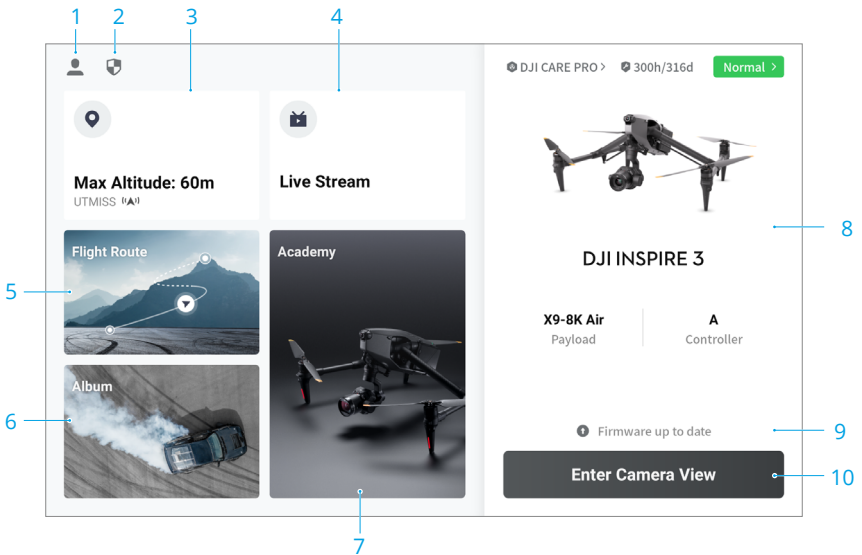
이 장에서는 DJI Pilot 2의 기능을 소개합니다.

DJI Pilot 2 앱

The DJI Pilot 2 app은 간단하고 효율적인 조작을 위해 다양한 전문가용 기능을 통합합니다. 카메라 매개변수는 카메라 설정 패널을 사용하여 설정할 수 있습니다.

- ⚠️ • 앱 사용에는 DJI Pilot 2 이용 약관과 DJI 개인정보 처리방침이 적용됩니다. DJI Pilot 2 앱에 있는 이용 약관과 개인정보 처리방침을 주의 깊게 읽으십시오.
- DJI Pilot 2 앱의 안전 메시지, 경고 메시지, 고지 사항을 모두 주의 깊게 읽으십시오. 해당 지역의 관련 규정을 숙지하십시오. 모든 관련 규정을 인지하고 준수하는 방식으로 비행해야 하는 책임은 전적으로 사용자에게 있습니다.
 - a. 홈포인트를 재설정하기 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. 페일세이프는 조종기와의 연결이 끊겼을 때 기체가 작동하는 방식이며, 조종기에 다시 연결하기 전에는 페일세이프 동작을 취소할 수 없다는 점을 이해하십시오. 기본 페일세이프 설정은 리턴 투 홈(RTH)입니다.

홈페이지



1. 프로필

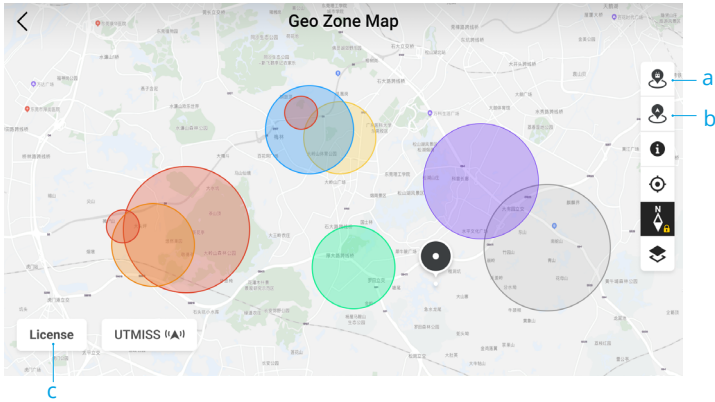
한 번 누르면 비행 기록을 보고, 오프라인 지도를 다운로드하고, GEO 구역 잠금 해제를 관리하고, 도움말 문서를 읽고, 언어를 선택하고, 앱 정보를 봅니다.

2. 데이터 및 개인정보 보호

한 번 누르면 네트워크 보안 모드를 관리하고, 앱 캐시를 관리하고, DJI 기기 로그를 지웁니다.

3. GEO 구역 지도

한 번 누르면 GEO 구역 지도를 보고 해당 위치가 제한 구역인지 허가 구역인지 확인합니다. 사용자는 고도 제한 구역을 선택하여 최대 비행 고도를 확인할 수도 있습니다.



- 한 번 누르면 업데이트가 있는 경우 조종기의 GEO 구역 데이터베이스를 업데이트합니다.
- 한 번 누르면 업데이트가 있는 경우 기체의 GEO 구역 데이터베이스를 업데이트합니다.
- 한 번 누르면 잠금 해제 인증서를 입력하고 관리합니다. 기체가 이미 조종기에 연결된 경우, 사용자는 잠금 해제 인증서를 직접 선택하여 기체를 잠금 해제할 수 있습니다.

4. 라이브

RTMP 또는 RTSP와 같은 라이브 서비스에 연결된 경우 해당 라이브 URL 및 연결 상태가 표시됩니다.

5. 비행경로 라이브러리

한 번 누르면 비행경로 라이브러리에 들어갑니다. 사용자는 모든 비행 작업을 생성하고 볼 수 있습니다. 비행 작업을 조종기 또는 다른 외부 모바일 저장 기기로 일괄적으로 가져오고 내보낼 수 있습니다.

6. 앨범

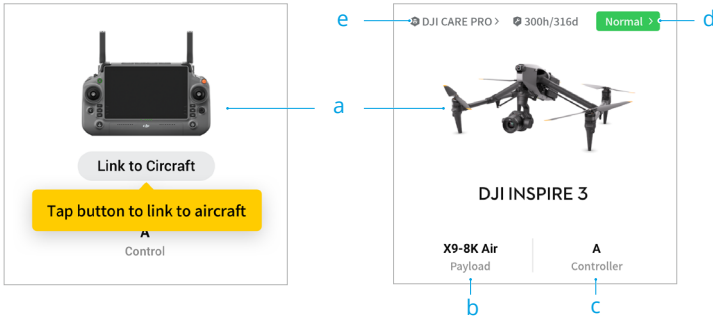
한 번 누르면 기체의 사진과 동영상 및 조종기의 로컬 동영상 캐시를 봅니다. 기체에서 조종기로 사진을 저장하도록 지원합니다. 조종기가 기체에 연결이 해제된 경우 조종기의 동영상 캐시만 볼 수 있습니다.

7. 아카데미(Academy)

한 번 누르면 Inspire 3 튜토리얼, 비행 팁, 사례 연구를 표시하고 조종기에 사용자 매뉴얼을 다운로드합니다.

8. 상태 관리 시스템

기체, 조종기 및 페이로드의 상태를 표시합니다.



- 현재 조종기가 기체에 연결되어 있지 않으면 조종기 사진이 표시됩니다. 한 번 누르면 조종기를 기체와 연결합니다. 연결된 후에는 기체 모델명과 사진이 표시됩니다.
- 페이로드가 비정상적인 경우, 페이로드 이름이 노란색 또는 빨간색으로 표시됩니다. 한 번 누르면 페이로드의 오류 정보를 표시합니다.
- A 또는 B로 현재 조종기 역할이 표시됩니다. 한 번 누르면 조종기 정보를 표시하거나 조종기 역할을 전환합니다.
- 기체와 조종기의 상태가 여기에 표시됩니다. 한 번 누르면 상태 관리 시스템 뷰로 들어갑니다. 자세한 내용은 '상태 관리 시스템(HMS)' 섹션을 참조하십시오.
- 현재 기체의 점검 정보가 여기에 표시됩니다. 기체에 DJI Care Pro가 있다면 그 유효 기간도 표시됩니다. 한 번 누르면 사이클 횟수, 비행 시간, 비행 기록, 활성화 시간, 비행 거리 등을 포함하는 기기 정보를 봅니다.

9. 펌웨어 업데이트 바로가기

업데이트가 필요한 경우, 새 펌웨어를 사용할 수 있거나 기체 및 조종기에 맞는 펌웨어 업데이트가 필요하다는 사실을 사용자에게 알리는 메시지가 표시됩니다.

일치하지 않는 펌웨어 버전은 비행 안전에 영향을 미칩니다. 앱은 일치하는 펌웨어 업데이트를 우선적으로 실행합니다. 알림 메시지를 눌러서 펌웨어 업데이트 페이지로 들어갑니다.



- 기체 일부 모듈의 펌웨어 버전이 시스템과 호환되는 버전과 일치하지 않는 경우, 일치하는 펌웨어 업데이트가 필요합니다. 일반적인 일치하는 펌웨어 업데이트 상황에서는 기체, 조종기 및 설치된 배터리가 최신 버전으로 업데이트됩니다. 다른 배터리는 별도로 업데이트해야 합니다. 이러한 배터리를 사용하면 비행 안전을 보장하기 위해 일치하는 펌웨어 업데이트를 요구하는 알림 메시지가 나타납니다.

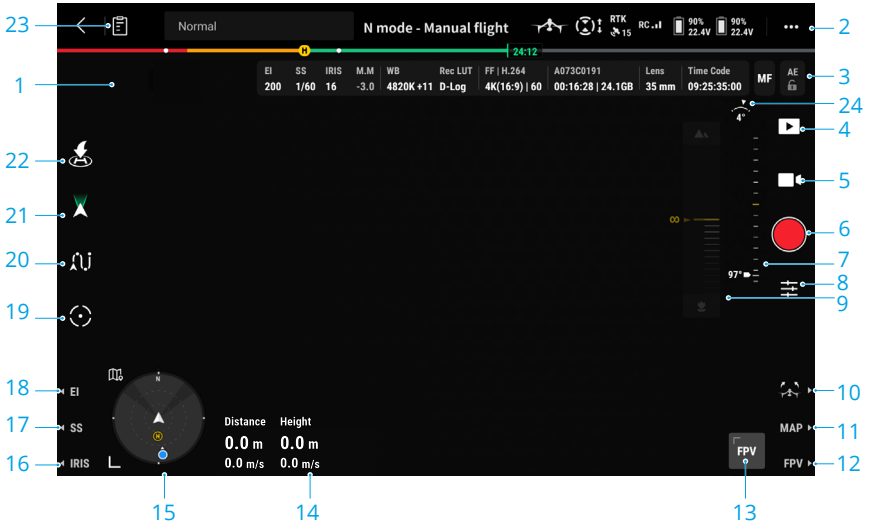
10. 카메라 뷰 실행

한 번 누르면 FPV 카메라 뷰 또는 짐벌 카메라 뷰로 들어갑니다. 자세한 내용은 '짐벌 카메라 뷰'와 'FPV 카메라 뷰' 섹션을 참조하십시오.

짐벌 카메라 뷰

소개

DJI Pilot 2 앱의 홈페이지에서 'Enter Camera View(카메라 뷰 실행)'를 누르면, 처음 사용 시에는 X9-8K Air 짐벌 카메라 뷰가 메인 뷰로 표시됩니다.



1. X9-8K Air 짐벌 카메라의 라이브 뷰.
2. 상단 바: 기체 상태, 비행 모드, 신호 품질 등의 제품 정보를 표시합니다. 자세한 내용은 '상단 바' 섹션을 참조하십시오.
3. 카메라 매개변수: '카메라 빠른 설정 패널'에서 조정할 수 있는 카메라의 현재 매개변수를 표시합니다. 조종기 바로 가기 키로 '스크롤 휠'을 활성화하여 노출 매개변수를 조정하면, 해당 매개변수 값이 노란색으로 강조 표시됩니다.

EI	SS	IRIS	M.M	WB	Rec LUT	FF H.264	A073C0191	Lens	Time Code	MF	AE
200	1/60	16	-3.0	4820K +11	D-Log	4K(16:9) 60	00:16:28 24.1GB	35 mm	09:25:35:00		
a				b		c	d	e	f	g	h

- ISO(사진)/EI(동영상), 셔터 속도/각도, 조리개, EV/M.M 등 현재 카메라 노출 매개변수를 표시합니다.
- 현재 색상 정보를 표시합니다.
사진 모드에서: 색온도와 색조를 포함한 화이트 밸런스를 표시합니다.
동영상 모드에서: 화이트 밸런스 및 녹화 LUT를 표시합니다.

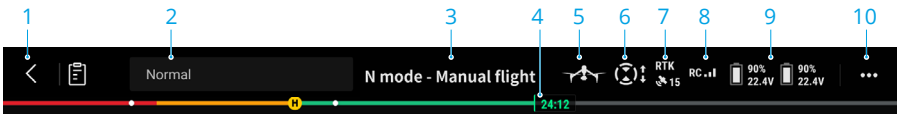
- c. 현재 인코딩 포맷을 표시합니다.
사진 모드에서: 프레임, 저장 포맷 및 사진 해상도를 표시합니다.
동영상 모드에서: 프레임, 동영상 인코딩, 해상도 및 프레임 비율, 프레임 속도(S&Q 모드에서의 프로젝트 프레임 속도/센서 프레임 속도)를 표시합니다.
- d. 현재 촬영 중이거나 곧 촬영할 사진 또는 동영상의 파일명, 남은 사진 수/녹화 시간, 남은 용량을 표시합니다.
- e. 현재 렌즈 초점 거리를 표시합니다.
- f. 현재 타임코드를 표시합니다. 타임코드 디스플레이 포맷은 "시:분:초, 논드롭 프레임" 또는 "시:분:초, 드롭 프레임"입니다.
- g. 현재 포커스 모드를 표시합니다. 한 번 누르면 AFS 또는 MF로 전환합니다.
- h. AE 잠금 스위치.
4. 재생: 한 번 누르면 기체 앨범으로 들어가 기체의 SSD 및 조종기의 로컬 동영상 캐시에 있는 사진 또는 동영상을 봅니다. 여기에서 다음을 참조하십시오.
JPEG: 다운로드 및 재생을 지원합니다.
RAW: 다운로드를 지원하지만 썸네일만 재생됩니다.
J+R: JPEG 사진만 다운로드 및 재생이 지원됩니다.
5. 사진/동영상 모드 설정: 한 번 누르면 사진과 동영상 모드 사이를 전환하고 다양한 촬영 옵션을 선택합니다.
6. 셔터/녹화 버튼: 한 번 누르면 사진을 촬영하거나 녹화를 시작 또는 중단합니다.
7. 짐벌 슬라이더: 짐벌의 틸트 각도를 표시합니다.
8. 카메라 빠른 설정 패널: 한 번 누르면 카메라 노출, 색상 및 녹화 사양을 설정합니다. 자세한 내용은 '카메라 빠른 설정 패널' 섹션을 참조하십시오.
9. MF 스크롤바: 수동 포커스 조작에 사용됩니다.
10. 기본적으로, R1 버튼을 누르면 랜딩 기어를 내리거나 올립니다.
11. 기본적으로, R2 버튼을 누르면 카메라 뷰와 지도 뷰 사이를 전환합니다.
12. 기본적으로, R3 버튼을 누르면 짐벌 카메라 뷰와 FPV 카메라 뷰 사이를 전환합니다.
13. 보조 카메라 뷰: 한 번 누르면 기본 카메라 뷰를 FPV 카메라 뷰 또는 짐벌 카메라 뷰로 전환합니다. 줌 아웃을 지원합니다.
14. OSD 매개변수: 수평 거리, 수직 거리, 수평 속도 및 수직 속도를 표시합니다.
수평 거리: 기체와 목표점 사이의 수평 거리를 표시합니다.
수직 거리: 이륙 지점을 기준으로 기체의 고도를 표시합니다.
수평 속도: 기체의 현재 수평 속도를 표시합니다.
수직 속도: 기체의 현재 수직 속도를 표시합니다.
S 모드 또는 A 모드 사용 시 추진 시스템 상태가 표시됩니다.
: 모터의 최대 속도에 도달하지 않았습니다.
: 모터의 최대 속도에 도달했습니다.
15. 내비게이션 디스플레이: 기체, 짐벌 상태, 조종기, 목표점 및 장애물 회피 정보를 표시합니다. 자세한 내용은 '내비게이션 디스플레이' 섹션을 참조하십시오.
16. 기본적으로, L3 버튼을 누르면 스크롤 휠을 활성화하여 조리개를 조정합니다.

17. 기본적으로, L2 버튼을 누르면 스크롤 휠을 활성화하여 셔터를 조정합니다.
18. 기본적으로, L1 버튼을 누르면 스크롤 휠을 활성화하여 EI/ISO를 조정합니다.
19. Spotlight Pro: 한 번 누르면 Spotlight Pro를 활성화하여 카메라 방향을 잠고 선택한 대상을 바라봅니다. 자세한 내용은 'Spotlight Pro' 섹션을 참조하십시오.
20. 웨이포인트 프로: 한 번 누르면 비행경로 라이브러리에 들어가면, 사용자는 비행경로를 보고 편집하거나 새 비행경로를 만들 수 있습니다. 자세한 내용은 '웨이포인트 프로' 섹션을 참조하십시오.
21. 짐벌 모드: 짐벌의 현재 상태가 팔로우 모드임을 표시합니다. 한 번 누르면 자유 모드로 전환합니다. 각 모드에 대한 자세한 설명은 '짐벌 카메라' 섹션을 참조하십시오.
22. 자동 이륙/자동 RTH:   아이콘을 한 번 누른 후 다시 길게 누르면 자동 이륙/자동 RTH를 활성화합니다.
23. 비행 전 체크리스트 뷰로 들어가려면 누릅니다. 이륙 전 작동 시나리오와 요구사항에 따라 비행 전 점검을 주의 깊게 수행하는 것이 좋습니다.
24. 짐벌의 롤 각도를 표시합니다.



- 화면의 아무 곳이나 길게 누르면 파란색 원이 나타나고, 이 원을 원하는 방향으로 드래그하면 그에 따라 짐벌이 회전하거나 기울어집니다.
- 포커스 프레임 색상을 관찰하여 AF 모드에서 현재 포커스 상태를 인지합니다.

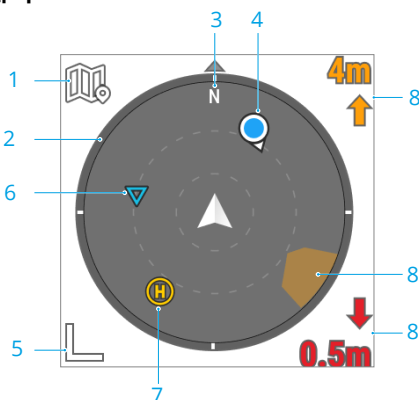
상단 바



1. 뒤로: 한 번 누르면 DJI Pilot 2 앱의 홈페이지로 돌아갑니다.
2. 시스템 상태 표시줄: 기체 비행 상태와 다양한 경고 메시지를 표시합니다. 비행 중에 경고 알림이 나타나면 시스템 상태 표시줄에 표시되고 계속 깜박입니다. 한 번 누르면 메시지를 표시하고 깜박임이 중지됩니다.
3. 비행 상태:
 - a. 비행 상태에는 대기, 이륙 준비, 출발 준비, 수동 비행, 리턴 투 홈, 착륙, 강제 착륙, 비전 포지셔닝이 포함됩니다.
 - b. 기체가 비전 포지셔닝, 대기 또는 수동 비행 상태에 있는 경우, N, S, A, T 모드 등 현재 비행 모드가 표시됩니다.
4. 인텔리전트 배터리 정보: 인텔리전트 배터리의 배터리 잔량과 남은 비행 시간을 표시합니다. 다양한 배터리 잔량은 다양한 색상으로 표시됩니다. 배터리 잔량이 경고 임계값보다 낮으면, 오른쪽의 배터리 아이콘이 빨간색으로 바뀌어 사용자에게 가능한 빨리 기체를 착륙시키고 배터리를 교체하도록 알려줍니다.
5. 랜딩 기어: 현재 랜딩 기어 상태를 표시합니다. 한 번 누르면 인텔리전스 랜딩 기어를 설정합니다.
6. 장애물 회피 상태: 기체 비전 시스템의 현재 장애물 회피 상태를 표시합니다.
 - a. 흰색: 장애물 회피가 활성화되어 있고 정상적으로 작동하고 있습니다.
 - b. 회색: 장애물 회피가 비활성화되어 있습니다.
 - c. 빨간색: 장애물 회피가 활성화되었지만 실패했습니다.

7. GNSS 포지셔닝 상태: 검색된 위성의 수를 표시합니다. 기체 RTK 모듈이 비활성화되면 RTK 아이콘이 회색으로 바뀝니다. 활성화되면 RTK 아이콘이 흰색으로 바뀝니다. GNSS 포지셔닝 상태 아이콘을 누르면 RTK 모드 및 GNSS 포지셔닝 정보를 표시합니다.
8. 신호 강도: O3 Pro 신호 품질을 표시합니다. 3개의 흰색 막대는 신호 강도가 강함을, 2개의 노란색 막대는 중간 신호 강도를, 하나의 빨간색 막대는 신호 품질이 좋지 않음을 나타냅니다. 신호가 손실되면, 연결이 끊어진 빨간색 아이콘이 표시됩니다.
9. 인텔리전트 배터리 잔량: 기체의 배터리 잔량을 표시합니다. 한 번 누르면 배터리 잔량, 전압 및 온도 정보를 표시합니다.
10. 설정: 한 번 누르면 설정 메뉴를 열어 각 모듈의 매개변수를 설정합니다. 앱의 해당 지시사항에 따라 설정을 구성합니다.
 - a. 비행 제어 시스템 설정: 홈포인트 설정, 다중 비행 모드 전환 스위치, 비행 모드, 리턴 투 홈, RTH 고도, 최대 고도, 거리 제한 스위치, 최대 비행 거리, 랜딩 기어 설정, 센서 상태, 게인 및 노출 조정, 신호 손실 동작, 균형 선회 스위치, 피사체 스캔 스위치가 포함됩니다.
 - b. 감지 시스템 설정: 장애물 회피 모드, 장애물 회피 스위치 및 비전 포지셔닝 스위치를 포함합니다.
 - c. 조종기 설정: 조종기 채널, 조종 스틱 모드, 조종기 캘리브레이션, 사용자 설정 RC 버튼, 측면 버튼 스위치에 대한 메모, 연동을 포함합니다.
 - d. 동영상 전송 설정: 작업 빈도, 신호 강도, 동영상 출력 유형, 동영상 디스플레이 모드 및 동영상 출력 해상도를 포함합니다.
 - e. 인텔리전트 배터리 설정: 배터리 정보, 스마트 RTH 스위치, 배터리 부족 경고 임계값 및 배터리 자동 방전 시간을 포함합니다.
 - f. 짐벌 설정: 짐벌 피치, 팬 및 롤 설정, 짐벌 피치 제한 확장 스위치, 짐벌 캘리브레이션 및 짐벌 조정을 포함합니다.
 - g. RTK 설정: RTK 포지셔닝 스위치, RTK 서비스 유형, 해당 설정 및 상태 디스플레이를 포함합니다.
 - h. 고급 카메라 설정: 모니터링, 저장 및 기타를 포함합니다.
 - i. 일반 설정: 지도 선택, 비행 궤도 표시 스위치, 단위 설정, LED 설정 및 ESC 신호음 스위치를 포함합니다.

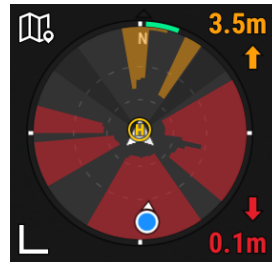
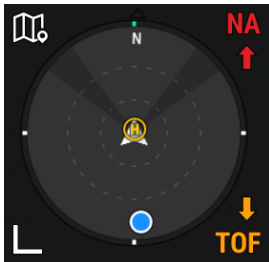
내비게이션 디스플레이



1. 한 번 누르면 지도 뷰로 전환합니다.
2. 짐벌 팬: 기체를 기준으로 짐벌의 방향을 실시간으로 표시합니다. 아이콘이 짐벌과 함께 회전합니다.
3. 북쪽 방향을 표시합니다.
4. 조종기 방향:
 - a. 기체 위치를 기준으로 홈포인트의 위치를 표시합니다. 홈포인트 수평 거리가 16m를 초과할 경우, 홈포인트는 내비게이션 디스플레이의 가장자리에 유지됩니다.
 - b. 홈포인트와 조종기 사이의 상대 거리가 5m 이하인 경우, 내비게이션 디스플레이에는 홈포인트만 표시됩니다. 상대 거리가 5미터 이상인 경우, 조종기는 파란색 점으로 표시되어 자체 위치를 나타냅니다. 조종기와 기체 사이의 수평 거리가 16m를 초과하면, 조종기 위치 아이콘이 내비게이션 디스플레이 가장자리에 유지됩니다.
 - c. 파란색 점의 포인터는 조종기의 콤팩스가 제대로 작동하면 조종기의 방향을 나타내는 데 사용할 수 있습니다. 비행 중 신호가 불량할 경우, 내비게이션 디스플레이에서 조종기의 화살표를 기체 방향으로 향하게 합니다.
5. 눌러서 줌 아웃합니다.
6. 웨이포인트 프로 비행 작업 중에 다음 웨이포인트를 표시합니다.
7. 현재 홈포인트를 표시합니다.
8. 장애물 정보: 수직 및 수평 방향의 장애물 정보, 장애물 회피 스위치 상태, 비전 시스템 작동 상태 및 기체 동작을 표시합니다.

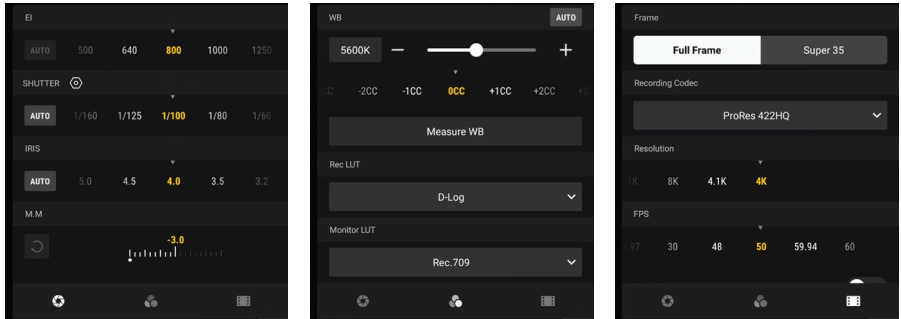
장애물 회피와 장애물 정보 디스플레이가 모두 비활성화된 경우에는 장애물 정보가 표시되지 않습니다. NA는 수직 장애물 회피가 작동하지 않았음을 나타냅니다. TOF는 상향 및 하향 비전 시스템이 작동하지 않았지만 적외선 감지 시스템은 정상적으로 작동함을 나타냅니다.

수평 방향에서 장애물이 감지되면, 프레임 아이콘으로 해당 장애물을 표시합니다. 수직 방향에서 장애물이 감지되면, 상단 또는 하단 오측에 장애물 거리가 표시됩니다. 기체가 경고 거리에 도달하면 아이콘이 주황색으로 빛나고 조종기에서 긴 신호음이 울립니다. 기체가 장애물 제동 거리에 도달하면 아이콘이 빨간색으로 빛나고 조종기에서 짧은 신호음이 울립니다. 장애물 제동 거리와 경고 거리 모두 DJI Pilot 2에서 설정할 수 있습니다. 앱의 지시 메시지에 따라 설정하십시오.



카메라 빠른 설정 패널

☰ 아이콘을 누르면 카메라 빠른 설정 패널에 들어가 사진 및 동영상의 노출과 이미지 매개변수를 설정합니다.



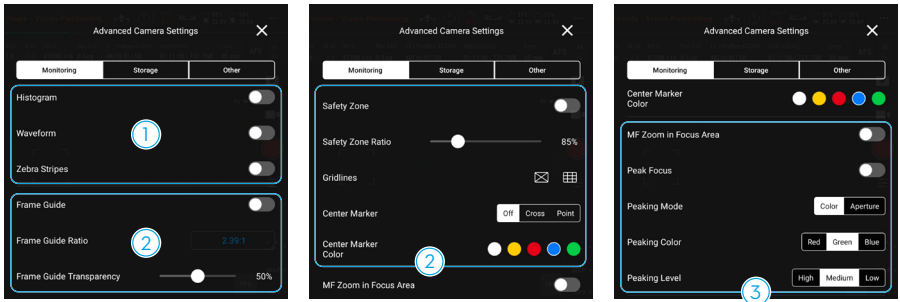
1. ☰ 아이콘을 누르면 사진 또는 동영상 노출 매개변수를 설정합니다. ☺ 아이콘을 누르면 셔터 각도와 셔터 속도 사이를 전환합니다.
2. 🎚️ 아이콘을 누르면 화이트 밸런스, 선명도, 소음 감소 등의 이미지 매개변수를 설정합니다. 녹화 LUT 및 모니터링 LUT는 동영상 모드에서도 설정할 수 있습니다.
3. 한 번 누르면 사진 또는 동영상 매개변수를 설정합니다.
 📷 사진 모드에서: 사진 포맷을 설정합니다.
 🎥 동영상 모드에서: 프레임, 녹화 코덱, 해상도, FPS를 설정하고 S&Q를 활성화 또는 비활성화합니다.

고급 카메라 설정 패널

DJI Pilot 2 카메라 뷰로 들어가 *** > PRO 를 눌러 고급 카메라 설정 패널에서 모니터링, 저장 및 기타 설정을 지정합니다.

모니터링 설정

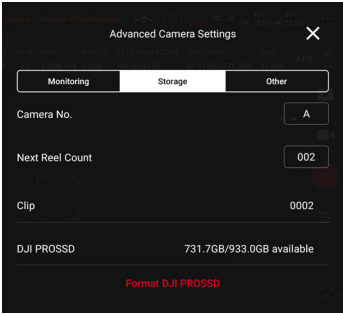
한 번 누르면 노출 보조, 디스플레이 보조 및 포커스 보조를 설정합니다.



1. 노출 보조: 누르면 히스토그램, 파형 및 지브라를 활성화합니다(히스토그램과 파형은 동시에 활성화할 수 없음).
 - a. 히스토그램: 활성화되면 카메라 뷰에 히스토그램을 표시합니다.
 - b. 파형: 파형을 사용하여 이미지의 명암 관계를 나타냅니다. 왼쪽에서 오른쪽으로의 파형은 왼쪽에서 오른쪽으로의 이미지 색상을 나타냅니다. 명도가 파형으로 표시됩니다. 파형은 4개의 그리드로 나누어집니다. 상단 그리드는 과다 노출을 나타내고 하단 그리드는 완전히 검은색을 나타냅니다.
 - c. 지브라: 활성화된 후 노출이 설정 수준을 초과하면 해당 영역이 얼룩말 줄무늬로 표시됩니다.
2. 디스플레이 보조: 프레임 가이드, 안전 영역, 그리드 및 중심 표시가 포함됩니다.
 - a. 프레임 가이드: 라이브 뷰에서 프레임 가이드를 활성화 또는 비활성화할 수 있으며, 이 설정은 녹화된 영상에 영향을 미치지 않습니다. 프레임 가이드는 라이브 뷰를 모니터링하고 프레임을 조정하는 데만 사용됩니다. 프레임 가이드는 기본적으로 꺼짐으로 설정되어 있습니다. Inspire 3에는 영화, TV 및 웹 표준에 대한 다양한 종횡비가 포함되어 있습니다. 활성화 후 프레임 가이드 비율과 투명도를 설정합니다.
 - b. 안전 영역: 안전 영역은 기본적으로 활성화되어 있습니다. 안전 영역은 프레임을 조정할 때 사용자가 캡션이나 아이콘과 같은 추가 정보를 위한 공간을 확보할 수 있도록 도와줍니다. 활성화 후 안전 영역 비율과 투명도를 설정합니다.
 - c. 한 번 누르면 그리드 모드를 선택합니다.
 - d. 중심 표시: 라이브 뷰의 중앙 위치를 나타냅니다. 중심 표시를 선택하고 활성화되면 색상을 설정합니다.
3. 포커스 보조: 포커스 조절을 위한 보조 도구입니다.
 - a. MF 줌인 포커스 구역: 활성화하면 MF 모드 사용 시 포커스 프레임 구역을 자동으로 확대할 수 있습니다.
 - b. 피크 포커스: 활성화하면 포커스 영역이 선명한 포커스로 보이지만 녹화된 영상에는 영향을 미치지 않습니다. 피킹 모드, 피킹 색상 및 피킹 레벨을 설정합니다.

저장 장치 설정

한 번 누르면 릴 정보와 DJI PROSSD를 설정합니다.



1. 릴 정보 설정:

- a. 카메라 번호: 누르면 A에서 Z까지 설정할 수 있는 카메라 번호를 설정합니다. 카메라 번호는 영상 이름에 포함됩니다.
- b. 다음 릴 수: 누르면 다음 저장 장치의 다음 릴 수를 설정합니다. 설정 범위는 1~999이며, 다음 릴 수는 녹화된 영상 이름에 포함됩니다.

다음의 시나리오에서 카메라는 저장 장치를 새로운 저장 공간으로 인식합니다. 현재의 다음 릴 수는 녹화가 시작되고 이전 릴 수에서 계속될 때 해당 다음 릴 카운트에 사용됩니다.

선택한 저장 장치는 이 카메라 번호를 사용하여 이 카메라에 아무 것도 기록하지 않았습니다.

선택한 저장 장치는 포맷 후 비어 있습니다.

- c. 클립: 현재 카메라 번호를 사용하여 카메라로 마지막으로 녹화된 클립 번호를 표시합니다. 클립 번호 범위는 0000~9999이며 설정할 수 없습니다. 영상의 폴더 이름은 카메라 번호, 릴 수, Inspire 3 시리얼 넘버의 점미사, 루프 코드로 구성됩니다.

영상의 파일 이름은 카메라 번호, 릴 수, 클립 번호, 날짜, Inspire 3 시리얼 넘버, 루프 코드로 구성됩니다.



녹화 시간이 3시간을 초과할 경우, 해당 영상은 새로운 파일로 저장되며 파일 이름은 다음과 같은 클립 번호로 저장됩니다.

B021C0001...

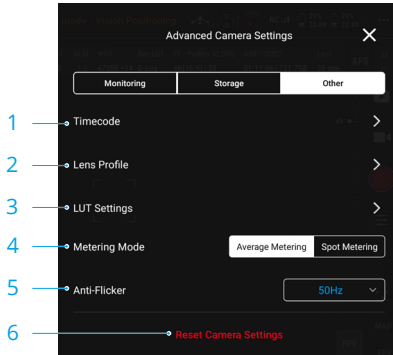
B021C0002...

2. 저장 장치 정보:

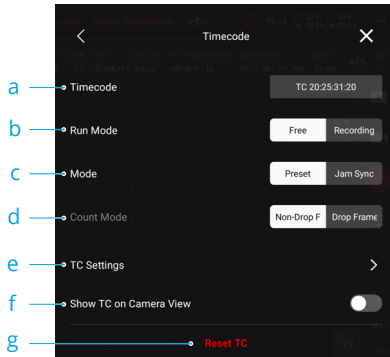
- a. DJI PROSSD: 남은 용량과 총 용량을 표시합니다.
- b. 한 번 누르면 DJI PROSSD를 포맷합니다.

기타 설정

한 번 누르면 타임코드, 렌즈, LUT, 측광 모드 및 깜박임 방지 기능을 설정합니다.



1. 타임코드



- a. 타임코드: 현재 기체의 타임코드를 표시합니다. EXT 아이콘은 기체에 연결된 외부 타임코드 싱크로나이저가 있음을 나타냅니다.
- b. Run Mode (런 모드)

Run Mode(런 모드)는 Free Run(프리 런) 또는 Recording Run(레코딩 런)으로 설정할 수 있습니다. Free Run(프리 런)으로 설정하면 카메라가 녹화 중인지 여부에 관계없이 타임코드가 센서가 생성하는 모든 프레임에 하나의 프레임을 추가합니다. 프로젝트 프레임 속도가 센서 프레임 속도와 다른 경우, 타임코드 프레임 속도가 센서 프레임 속도와 일치하지 않으므로 카메라는 자동으로 Recording Run(레코딩 런)으로 전환됩니다. Recording Run(레코딩 런)으로 설정하면 타임코드는 녹화 중 센서에서 생성된 모든 프레임에 하나의 프레임만 추가하고, 타임코드는 녹화된 모든 영상에서 연속됩니다.

c. 모드

모드는 Preset(프리셋) 또는 Jam Synced(잼 싱크)로 설정할 수 있습니다.

두 실행 모드 모두에서 Preset(프리셋)을 선택할 수 있습니다. Preset(프리셋) 모드에서 TC 설정 또는 Reset TC(리셋 TC)를 누르면 초기 값을 사용자 정의합니다. Jam Synced(잼 싱크)는 Free Run(프리

런) 모드에서만 선택할 수 있으며, 기체에 외부 타임코드 싱크로나이저를 연결해야 합니다.

d. 카운트 모드

카운트 모드는 드롭 프레임 또는 논드롭 프레임으로 설정할 수 있습니다. 드롭 프레임 모드에서 타임코드는 매번의 10번째 분을 제외하고 각 분의 처음 두 프레임을 건너뛵니다. 드롭 프레임은 프로젝트 프레임 속도가 29.97fps 또는 29.97fps의 배수일 때 사용됩니다. 논드롭 프레임 모드에서 타임코드는 센서가 생성하는 모든 프레임을 계수합니다.

e. 타임코드 설정.

f. 카메라 뷰에 TC 표시

한 번 누르면 라이브 뷰에서 타임코드 디스플레이를 활성화합니다.

g. 타임코드 재설정

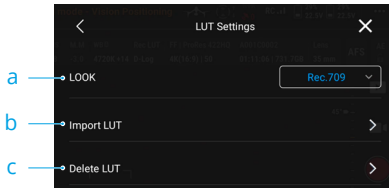
한 번 누르면 타임코드를 재설정합니다.

2. 렌즈 프로필

한 번 누르면 렌즈 모델 및 캘리브레이션 상태를 표시합니다. 포커스 캘리브레이션이 가능합니다.

3. LUT 설정

사용자 정의 LUT를 지원합니다. LOOK을 누르면 LUT를 선택하고 관리합니다. Inspire 3는 읽고 표시할 수 있는 최대 16개의 LUT 파일을 지원합니다.



a. LOOK

사용자의 사용자 정의 LUT를 지원합니다. LOOK을 선택하면 사용자 정의 LUT가 적용됩니다.

b. LUT 가져오기

LUT 파일을 추가하려면 가져오기를 선택하고 LUT 파일을 선택합니다.

33포인트 3D LUT 파일(.CUBE 확장자)을 루트 디렉토리에 복사하고 메인 바디에 저장 장치를 부착합니다. 문자 또는 숫자만 사용하여 LUT 파일 이름을 지정하고 특수 문자나 공백을 사용하지 마십시오. 사용자 정의 LUT를 저장하기 전에 저장 장치가 포맷되었는지 확인하십시오.

c. LUT 삭제

LUT 파일을 삭제하려면, 해당 파일을 선택하고 삭제를 누른 후, 취소를 선택하여 업데이트된 목록을 확인합니다.

4. 측광 모드

한 번 누르면 평균 측광 또는 스팟 측광을 설정합니다.

5. 깜박임 방지 기능

깜박임 방지 기능은 사진 모드에서만 사용할 수 있으며 꺼짐, 자동, 50Hz 또는 60Hz로 설정할 수 있습니다.

6. 카메라 설정 재설정

한 번 누르면 카메라 설정을 재설정합니다.

웨이포인트 프로

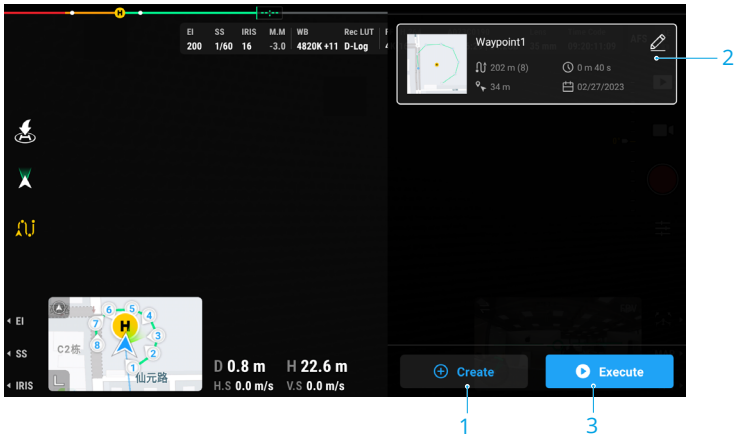
지침

웨이포인트 프로를 사용하여 기체의 비행경로를 미리 계획할 수 있습니다. 웨이포인트를 수동으로 추가하거나 '웨이포인트 자동 추가'를 활성화하여 비행경로를 생성하고 웨이포인트를 편집하는 방법으로 기체가 모든 웨이포인트로 비행하고, 사전 설정 작업을 완료하여 자동 비행을 실현할 수 있습니다.

웨이포인트 프로는 '반복 가능한 경로'와 '3D 돌리'의 두 가지 모드를 제공합니다. 반복 가능한 경로 모드에서 기체는 자동으로 동일한 경로에서 비행하고 비행 고도, 비행 속도, 짐벌 각도 등의 모든 사전 설정 매개변수를 자동으로 유지할 수 있습니다. 3D 돌리 모드에서는 기체는 조종기로 제어되어 동일한 경로에서 비행할 수 있습니다. 반복 가능한 경로 모드와 달리 3D 돌리 모드에서는 항상 동일한 비행경로를 유지하고, 기체가 사전 설정 경로에서 반복적으로 전 후진하며 이동하도록 유연하게 제어할 수 있습니다.

웨이포인트 프로 사용법

카메라 뷰 또는 지도 뷰에서  아이콘을 누르면 웨이포인트 프로 설정 패널이 열립니다. 카메라 뷰가 예시로 사용됩니다.



- 이륙 후 상단 바에 표시된 기체 상태가 수동 비행인 경우,  아이콘을 눌러 비행경로 라이브러리 패널을 표시한 후  아이콘을 눌러 새로운 비행경로를 생성합니다. 웨이포인트는 아래 방법으로 추가할 수 있습니다.
 - 웨이포인트 수동 추가: 조종기의 C1 버튼을 눌러 웨이포인트를 생성한 후 조종기의 C2 버튼을 눌러 현재 웨이포인트를 삭제합니다.
 - 웨이포인트 자동 추가: 웨이포인트 자동 추가를 활성화하면 DJI Pilot 2가 설정된 시간 주기에 따라 기체 위치, 방향, 짐벌 각도 및 기타 정보를 정기적으로 기록하고 그에 따라 웨이포인트를 생성합니다.
- 최근 비행경로 목록을 표시합니다. 비행경로를 편집해야 하는 경우,  아이콘을 누르면 비행경로 편집기가 열립니다. 자세한 내용은 '비행경로 편집기' 섹션을 참조하십시오.

3. 비행경로 목록에서 원하는 비행경로를 선택합니다.  아이콘을 눌러 웨이포인트 프로 설정 패널에 들어간 후, 반복 가능한 경로 모드 또는 3D 돌리 모드를 선택하고 그에 따라 매개변수를 설정합니다.

-  • 3D 돌리 사용 시, 제어 모드는 '자동' 또는 '수동'으로 설정할 수 있습니다. '자동' 모드에서 기체는 경로 위치에 따라 사전 설정된 기체 방향과 짐벌 팬 및 틸트를 자동으로 관리합니다. '수동' 모드에서 사용자는 조종 스틱과 다이얼을 사용하여 기체 방향과 짐벌 팬 및 틸트를 제어할 수 있습니다.

4. 'Start(시작)'를 눌러 비행경로 임무를 시작하고 실행하면, 그에 따라 비행경로 진행 과정 패널이 라이브 뷰에 표시됩니다. 'Repeatable Routes(반복 가능한 경로)' 모드 디스플레이를 예시로 사용합니다.



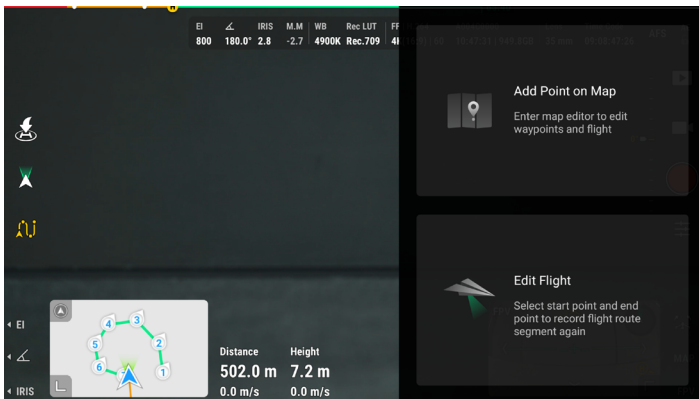
-  비행경로 실행 진행 상태
-  완료된 웨이포인트 수/총 웨이포인트 수
-  눌러서 비행 일시 중지
-  완료된 비행경로 길이/총 비행경로 길이
-  비행경로 속도
-  소요 시간/총 예상 시간

-  • 반복 가능한 경로를 사용할 때, 피치 스틱으로 기체 비행 속도를 높게 조정할 수 있습니다. 3D 돌리를 사용할 때, 피치 스틱으로 기체 비행 속도를 높이거나 낮추어 조정할 수 있습니다.
- 반복 가능한 경로 및 3D 돌리는 비행 경로 동안 크루즈 컨트롤을 지원합니다.

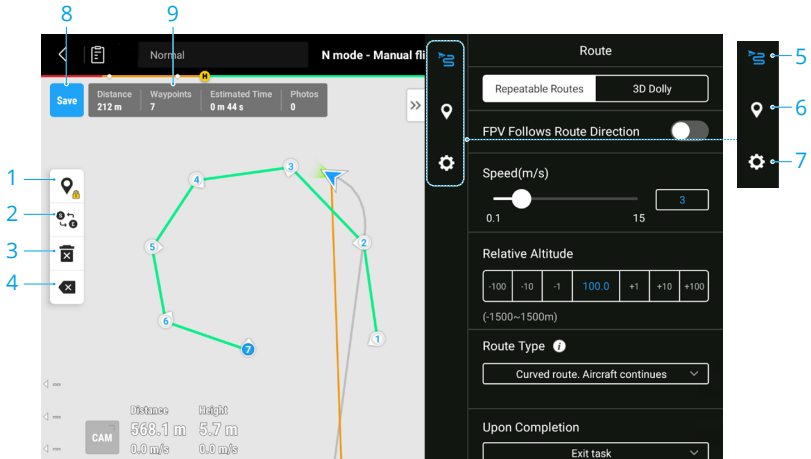
5.  아이콘을 누르면 카메라 뷰에서 비행을 종료합니다.

비행 경로 편집

비행경로 라이브러리에서 비행경로를 선택한 후,  아이콘을 눌러서 지도 뷰에서 비행경로를 편집합니다.



지도에 포인트 추가



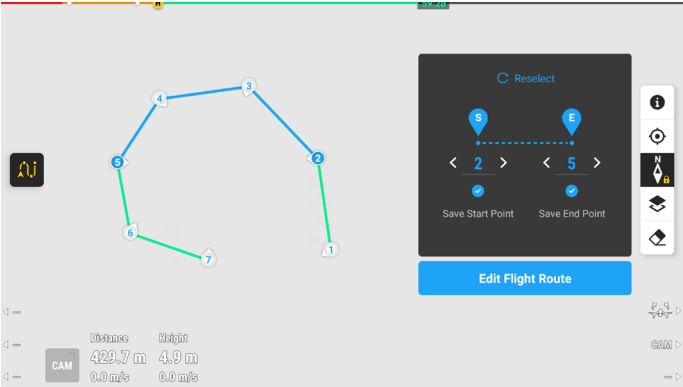
1. 지도에서 웨이포인트 편집 전환: 한 번 누르면 지도에서 웨이포인트를 추가하고 드래그할 수 있습니다. 이 아이콘을 다시 누르면 웨이포인트 편집을 비활성화합니다.
2. 역방향 비행경로: 한 번 누르면 시작과 엔드포인트를 서로 바꿔서 비행경로를 역방향으로 변경합니다.
3. 웨이포인트 지우기: 한 번 누르면 추가된 모든 웨이포인트를 지웁니다.
4. 선택한 웨이포인트 삭제: 한 번 누르면 선택한 웨이포인트를 삭제합니다.
5. 비행경로 설정: 비행경로 설정이 전체 경로에 적용됩니다.
6. 개별 웨이포인트 설정: 웨이포인트를 선택하고 웨이포인트에 적용되는 매개변수를 설정합니다.
7. 일반 설정: 비행경로 이름, 고도 모드 등 기타 매개변수를 설정합니다.
8. 저장: 한 번 누르면 비행경로를 저장합니다.
9. 비행경로 정보: 비행경로 길이, 웨이포인트 수, 예상 비행 시간 및 사진 수량을 표시합니다.

비행 편집

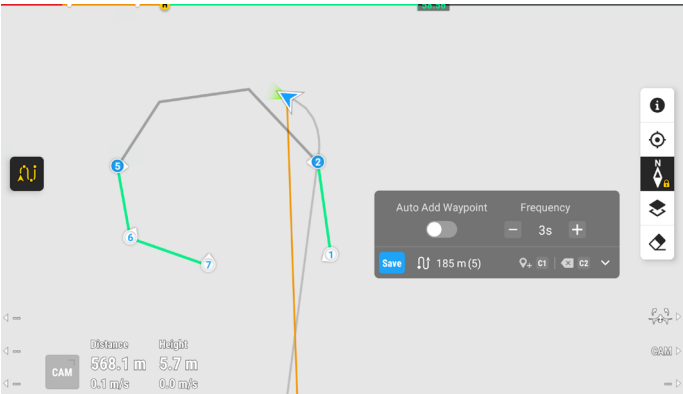
사용자는 시작 지점 및 종료 지점을 조정해 비행경로를 편집하고, 웨이포인트를 업데이트하고, 비행경로를 연장할 수 있습니다.

‘비행 편집’을 선택하면 앱의 지도 뷰에 편집 패널이 표시됩니다.

1. 지도에서 시작 지점과 종료 지점을 선택합니다. 시작 지점 또는 종료 지점을 선택하여 웨이포인트를 편집할 수 있습니다. </>를 한 번 누르면 이전/다음 웨이포인트로 전환합니다.



2. 시작 지점 및 종료 지점을 선택한 다음 ‘비행 경로 편집’ 버튼을 누르면 기체는 시작 지점으로 비행합니다. 기체가 시작 지점에 도달하면 비행 녹화를 시작할 수 있습니다. ‘저장’을 한 번 눌러 비행경로 파일을 업데이트하고 편집된 비행을 완료합니다.



- 인접 웨이포인트 두 개를 시작 지점과 종료 지점으로 선택해 웨이포인트를 업데이트합니다.
- 마지막 웨이포인트 두 개를 시작 지점과 종료 지점으로 선택해 비행경로를 연장합니다.
- 듀얼 조종기 사용 시 ‘비행 편집’에 다른 조종기의 편집된 비행경로는 표시되지 않습니다.

- ⚠ • 비행경로는 웨이포인트 사이에서 곡선을 그리며 실제 비행경로는 인접한 웨이포인트 간의 직선에서 벗어날 수 있습니다. 비행경로를 편집할 때 웨이포인트와 경로 세그먼트를 지면, 물, 장애물에서 멀리 유지하십시오. 비행경로에서 기체가 장애물에 접근할 때 발생하는 경로 중단(장애물 회피를 활성화한 경우) 및 충돌(장애물 회피를 비활성화한 경우)을 방지하기 위한 것입니다.

크루즈 컨트롤

조건이 허용되는 경우, 크루즈 컨트롤 기능을 사용하면 기체가 조종기의 현재 조종 스틱 입력을 잠그고 현재 조종 스틱 입력에 해당하는 속도로 자동 비행할 수 있습니다. 조종 스틱을 계속 움직일 필요 없이, 장거리 비행이 보다 수월해지며, 수동 조작 중 자주 발생하는 이미지 흔들림을 방지할 수 있습니다.

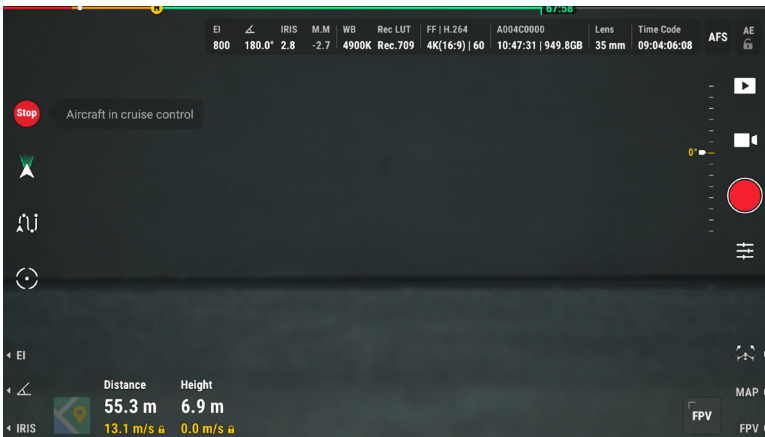
크루즈 컨트롤 사용

1. 크루즈 컨트롤 버튼 설정

DJI Pilot 2에서 카메라 뷰로 들어가 ‘... > RC 버튼 맞춤 설정’을 눌러 조종기의 사용자 설정 버튼 중 하나를 ‘크루즈 컨트롤’로 설정합니다.

2. 크루즈 컨트롤 실행

- 조종 스틱을 움직이면서 크루즈 컨트롤 버튼을 누르면 조종 스틱 입력 방향에 따라 기체가 현재 속도로 비행합니다. 그런 다음 조종 스틱을 놓을 수 있고 스틱은 중앙으로 자동 복귀합니다.
- 조종 스틱이 중앙으로 돌아오기 전에 크루즈 컨트롤 버튼을 다시 누르면 현재 조종 스틱 입력에 따라 비행 속도를 재설정합니다.
- 중앙으로 돌아온 후 조종 스틱을 밀면 기체가 이전 속도를 기준으로 업데이트된 속도로 비행합니다. 이 경우 크루즈 컨트롤 버튼을 다시 누르면 기체가 업데이트된 속도로 비행합니다.



3. 크루즈 컨트롤 종료

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

-
- ⚠️ • 사용자가 일반, 스포츠, 기능 모드에서 기체를 수동으로 작동할 경우 크루즈 컨트롤을 이용할 수 있습니다. Spotlight Pro 및 웨이포인트 프로를 사용할 경우에도 크루즈 컨트롤을 이용할 수 있습니다.
- 조종 스틱 입력 없이 크루즈 컨트롤을 시작할 수 없습니다.
 - 기체는 다음과 같은 상황에서 크루즈 컨트롤에 들어갈 수 없거나 크루즈 컨트롤을 종료합니다.
 - a. 최고 고도 또는 최대 거리에 가까운 경우.
 - b. 기체가 조종기 또는 DJI Pilot 2와 연결이 끊기는 경우.
 - c. 기체가 장애물을 감지하고 정지하고 제자리에서 호버링하는 경우.
 - d. RTH 또는 자동 착륙 중인 경우.
 - 비행 모드를 전환하면 기체가 크루즈 컨트롤을 종료합니다.
 - 크루즈 컨트롤의 장애물 감지 기능은 현재 비행 모드를 따릅니다. 주의해서 비행하십시오.
 - 듀얼 조종기 사용 시, 기체 제어권이 없는 조종기에는 크루즈 컨트롤 속도가 표시되지만 하머 속도를 조절할 수 없습니다.
-

Spotlight Pro

지침

Spotlight Pro는 비전 시스템을 사용하여 인식 및 예측하여 대상을 뷰에 계속 유지합니다. 이때 짐벌은 자동으로 카메라를 조정하여 계속 대상을 향하도록 합니다. 이 모드는 정지해 있는 피사체와 움직이는 피사체의 촬영을 모두 지원합니다. 움직이는 피사체는 차량, 보트, 사람을 특정하며, 자동으로 식별할 수 있습니다. Spotlight Pro에서는 GPS 좌표 포인트를 피사체로 선택할 수 있습니다.

짐벌이 '팔로우 모드'에 있는 경우: 기체가 수평으로 회전하면 그에 따라 짐벌이 회전하지만, 짐벌 팬과 기체 비행 방향 사이의 각도는 변하지 않습니다. 조종 스틱으로 기체를 움직이는 경우: 롤 스틱을 움직여 피사체 주위로 회전하고, 피치 스틱을 움직여 피사체로부터 거리를 변경하며, 스로틀 스틱을 움직여 고도를 변경하고, 요 스틱을 움직여 프레임을 조정합니다.

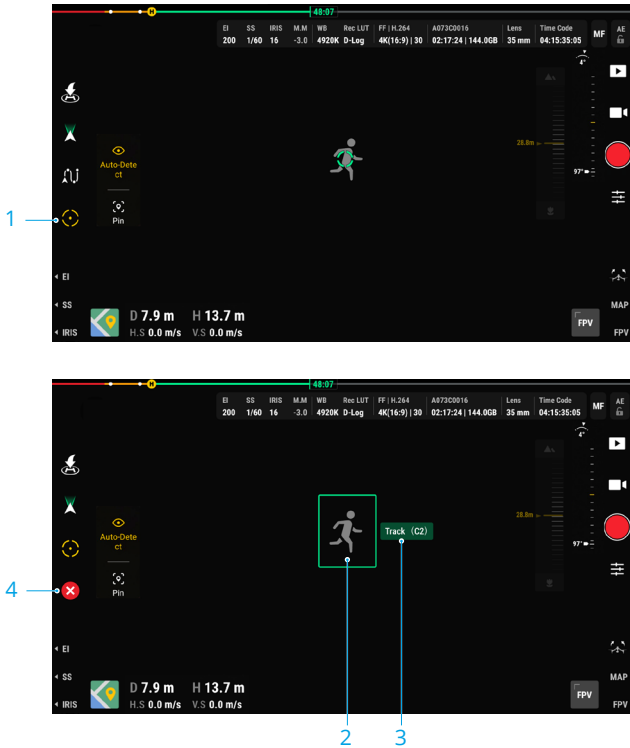
짐벌이 '자유 모드'에 있는 경우: 기체가 회전하면 짐벌 방향은 기체의 회전을 따르지 않고 항상 대상을 향합니다.

Spotlight Pro 모드에서 비전 시스템이 정상적으로 작동하고 장애물 회피 동작이 앱에서 정지로 설정되어 있는 경우, 기체는 장애물이 감지되면 제자리에서 호버링합니다. 참고: 장애물 회피는 스포츠 모드에서 비활성화됩니다.

-
- ⚠️ • 자동차, 보트 및 사람(아동은 제외)만 추적하도록 권고합니다. 다른 피사체를 추적할 때는 주의해서 비행하십시오.
- 지원 가능한 움직이는 피사체에서 차량은 자동차와 중소형 요트를 의미합니다.
 - 추적 중인 피사체와 또 다른 피사체가 서로 가까이 통과하는 경우, 두 피사체가 의도치 않게 서로 바뀔 수도 있습니다.
 - 기체가 지상에 있을 때는 Spotlight Pro를 사용할 수 없습니다.
-

Spotlight Pro 사용법

Spotlight Pro는 자동 감지 또는 핀으로 수행할 수 있습니다. 여기서는 자동 감지를 사용하는 예를 소개합니다.



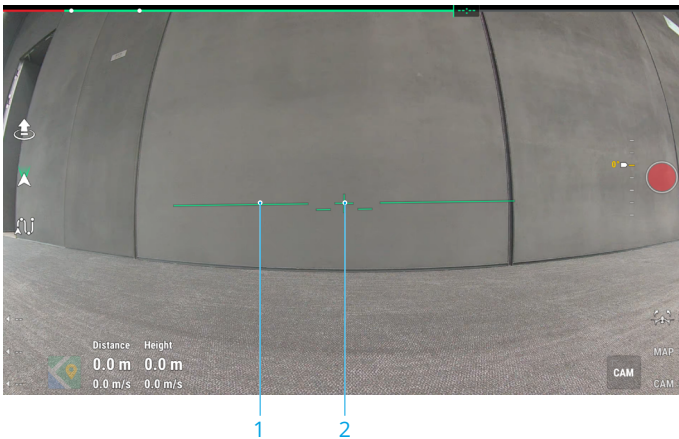
- Spotlight Pro 활성화:** 아이콘을 누르면 Spotlight Pro를 활성화하거나 비활성화합니다.
- 대상 선택:**
 - 대상 드래그 선택:** Spotlight Pro를 활성화한 후 화면에서 대상을 누르고 드래그하여 선택합니다. 대상이 너무 작거나 식별되지 않으면 대상 드래그 선택이 실패할 수 있습니다.
 - 대상 눌러서 선택:** 비행 제어 설정에서 '피사체 스캔'을 활성화하여 대상이 식별되고 앱에 표시된 후, 아이콘을 눌러서 대상을 추적합니다.
- 대상 추적:** 대상을 선택한 후, 대상 프레임 옆에 있는 추적 버튼을 누르거나 조종기의 C2 버튼을 눌러 대상 추적을 시작합니다.
- 다시 선택:** 아이콘을 눌러 대상을 다시 선택합니다.



- 핀 방식을 사용할 때는 GNSS 신호가 양호하고 기체와 핀 포인트 간 거리가 5m를 초과하는지 확인하십시오.
- 대상이 가려져 있거나 화면 밖에 있으면, 앱이 대상 위치를 예측하여 추적합니다.
- 추적 중에 짐벌 모드를 전환할 수 있습니다.
 - ✂ 팔로우 모드: 팔로우 모드에서 기체의 동작은 다음과 같습니다.
 - 롤 스틱: 움직여서 대상 주위에서 기체의 회전을 변경합니다.
 - 피치 스틱: 움직여서 대상에서 기체까지의 거리를 변경합니다.
 - 스로틀 스틱: 움직여서 기체 고도를 변경합니다.
 - 요 스틱: 움직여서 수평 뷰를 조정합니다.
 - 짐벌 피치 다이얼: 움직여서 수직 뷰를 조정합니다.
 - 🕒 자유 모드: 짐벌 팬 다이얼은 수평 뷰를 조정하고, 짐벌 피치는 수직 뷰를 조정합니다. 기체를 제어하는 방법에 대한 자세한 내용은 조종기 장의 '조종 스틱 모드' 섹션을 참조하십시오.

FPV 카메라 뷰

FPV 카메라를 기본 뷰로 작동하도록 전환하면 FPV 카메라 라이브 뷰가 표시됩니다.



1. 가상 수평선: 현재 수평선 위치를 표시합니다.
2. 기체 비행 방향 표시등: 기체 본체의 틸트 각도를 표시합니다.

비전 어시스트

수평 비전 시스템을 탑재한 비전 어시스트 뷰는 비행 중 사용자가 장애물을 탐색 및 관찰할 수 있도록 수평 속도 방향(전방, 후방, 좌측, 우측)을 변경합니다.

설정

또는 DJI Pilot 2에서 카메라 뷰로 들어가 '•••>🔍' 아이콘을 눌러 비전 어시스트를 활성화합니다.

- ⚠ RTH 중 또는 Spotlight Pro 및 웨이포인트 프로 사용 중에는 비전 어시스트를 사용할 수 없습니다.
- 비전 어시스트 사용 시, 동영상 전송의 품질은 전송 대역폭 제한 또는 조종기 화면의 동영상 전송 해상도로 인해 저하될 수 있습니다.
- 비전 어시스트 뷰에 프로펠러가 나타나는 것은 정상적인 현상입니다.
- 비전 어시스트는 참조용으로만 사용해야 합니다. 유리 벽이나 작은 물체(예: 나뭇가지, 전선, 연줄 등)는 정확하게 표시할 수 없습니다.
- 동영상 전송 신호가 약한 경우에는 비전 어시스트를 사용할 수 없습니다.

사용법

활성화되면 비전 어시스트가 FPV 카메라 뷰에 표시됩니다.



비전 어시스트 뷰 방향	  : 선택되지 않은 방향을 나타냅니다.
	 : 비전 어시스트 뷰 방향을 나타냅니다. 방향을 고정하려면 길게 누릅니다.
	 : 비전 어시스트 뷰 방향이 고정된 상태를 나타냅니다. 방향을 잠금 해제하려면 누릅니다.
최대	FPV 카메라 뷰를 한 번 눌러 비전 어시스트 뷰를 최대화합니다.

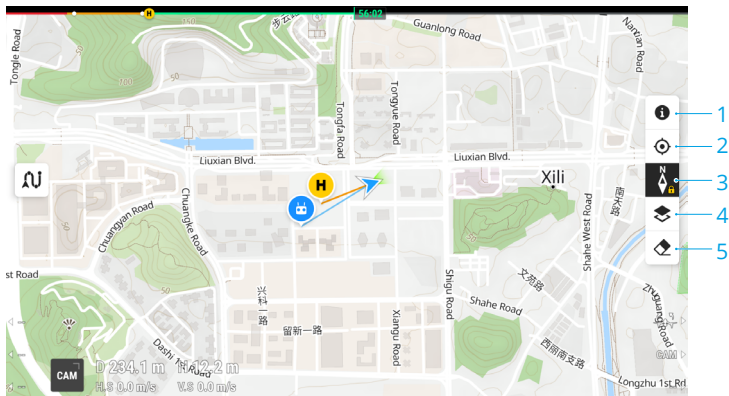
- 고층 빌딩과 강철 건축물은 콤팩스와 GNSS 신호의 정확도에 영향을 미칠 수 있습니다. 기체와 건물 사이의 수평 거리를 15m 이상으로 유지하는 것을 권장합니다. 비행 중에 기체 위치 또는 코스가 이동한 경우, 수동으로 기체를 비행하여 건물에서 멀어진 다음 탁 트인 공간으로 비행하고 착륙합니다.
- 장애물로 둘러싸인 환경에서 비행할 경우 비행 안전을 위해 비전 시스템을 활성화해야 합니다.

- ☀ 듀얼 조종기 사용 시, 조종기 A는 기체 제어권을 가지며 비전 어시스트 설정을 조정할 수 있고 비전 어시스트 뷰를 표시 및 전환할 수 있습니다. 조종기 B에는 비전 어시스트 뷰가 표시되지만 합니다.

전체 화면 모드

짐벌 카메라 뷰 또는 FPV 카메라 뷰에서, 화면에서 두 손가락을 아래로 밀어 전체 화면 모드를 시작하거나 종료합니다.

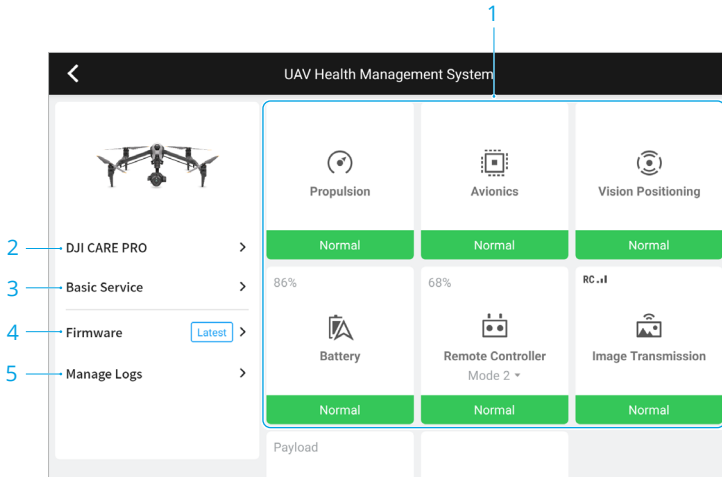
지도 뷰



- 1. GEO 구역 지도 레이어: 한 번 누르면 모든 GEO 구역 레이어를 표시하고 지도에서 GEO 구역 레이어 디스플레이를 활성화 또는 비활성화합니다.
- 2. Recenter View(중앙 복귀 뷰): 한 번 누르면 뷰에서 조종기 위치를 중앙에 맞춥니다.
- 3. 지도 잠금: 활성화되면 지도를 회전할 수 없습니다. 비활성화하면 지도를 자유롭게 회전할 수 있습니다.
- 4. 지도 레이어 선택: 한 번 누르면 조작 요구사항에 따라 위성 또는 거리 지도(스탠더드 모드)를 선택합니다.
- 5. 비행 궤도 지우기: 한 번 누르면 기체의 비행 궤도를 지웁니다.

상태 관리 시스템 (HMS)

HMS 시스템에는 오류 진단, DJI Care Pro, 기본 서비스, 펌웨어 업데이트 및 로그 관리가 포함됩니다.



- 오류 진단: 각 기체 모듈의 현재 상태를 점검합니다. 사용자는 해당 알림 메시지 지시사항에 따라 문제를 해결할 수 있습니다.

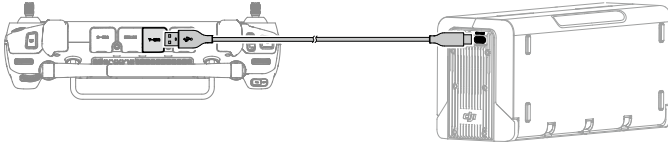
색상	상태
녹색	일반
주황색	주의
빨간색	경고

- DJI Care Pro: 기기가 DJI Care Pro에 연결되어 있는 경우 관련 정보를 표시할 수 있습니다.
- 기본 서비스.
- 펌웨어 업데이트: 한 번 누르면 펌웨어 업데이트 페이지로 들어갑니다.
- 로그 관리: 최근 비행에 대한 조종기 및 기체 로그 데이터를 표시합니다. 사용자는 관련 로그를 로컬로 내보내고 저장하거나, DJI 고객지원 클라우드에 직접 업로드하여 DJI 고객지원이 문제를 해결하도록 도울 수 있습니다.

☞ • ‘로그 관리’는 배터리 및 배터리 허브에 사용할 수 있습니다(배터리 허브는 USB-C to USB-A 데이터 케이블을 통해 조종기에 연결해야 함).

배터리 허브 상태 및 로그 관리

DJI Pilot 2의 HMS에서 배터리 허브 상태를 확인하려면, USB-C to USB-A 데이터 케이블을 사용하여 배터리 허브를 조종기에 연결합니다. 사용자는 배터리 허브와 배터리 펌웨어를 업데이트하고 배터리 허브와 배터리 로그를 일괄적으로 내보낼 수도 있습니다.



배터리 허브 상태 확인

DJI Pilot 2를 실행한 후, 'HMS'를 눌러 배터리 허브와 배터리의 상태를 확인합니다. 경고가 나타나면 이것을 눌러서 자세한 정보를 확인하고 알림 메시지 지시사항에 따라 문제를 해결합니다.

배터리 허브 로그 내보내기

1. DJI Pilot 2를 실행하고 HMS를 누른 다음 '로그 관리'를 누르고 '배터리 허브 로그'를 선택합니다.
2. 배터리 허브와 모든 배터리의 로그를 확인합니다.
3. '로그 업로드'를 누르고 알림 메시지 지시사항에 따라 선택한 로그를 업로드합니다.

비행

이 장에서는 안전한 비행 연습과 비행 제한사항을 소개합니다.

비행

실제 비행을 조작하기 전에 반드시 훈련과 연습을 하십시오. DJI Assistant 2에서 시뮬레이터로 연습하거나 숙련된 전문가의 안내에 따라 비행하십시오. 다음 비행 요구사항 및 제한사항에 따라 적절한 비행 지역을 선택하십시오. 120m 아래에서 기체를 비행합니다. 이보다 높은 비행 고도는 현지 법률 및 규정을 위반할 수 있습니다. 비행 전에 현지 법률 및 규정을 이해하고 준수해야 합니다. 비행 전에 안전 가이드를 숙지하고 모든 안전 관련 주의사항을 이해하십시오.

비행 환경 요건

- 고층 빌딩과 강철 건축물은 콤팩스와 GNSS 신호의 정확도에 영향을 미칠 수 있습니다. 기체와 건물 사이의 수평 거리를 15m 이상으로 유지하는 것을 권장합니다. 비행 중에 기체 위치 또는 코스가 이동한 경우, 수동으로 기체를 비행하여 건물에서 떨어진 다음 탁 트인 공간으로 비행하고 착륙합니다.
- 장애물로 둘러싸인 환경에서 비행할 경우 비행 안전을 위해 비전 시스템을 활성화해야 합니다.
- 강풍(14m/s 초과), 모래 폭풍, 눈, 비, 스모그, 우박, 번개, 토네이도 또는 허리케인을 포함한 악천후 조건에서는 기체를 비행하지 마십시오.
- 시야가 확보된 넓은 지역에서만 비행하십시오. 고층 건물과 대형 철골 구조물은 내장 콤팩스와 GNSS 시스템의 정확성에 영향을 줄 수 있습니다. 기체를 구조물에서 5m 이상 거리를 유지하는 것이 좋습니다. 가시권(VLOS) 내에서 비행하십시오. 비가시권(BVLOS)에서의 비행은 기체 성능, 파일럿의 지식 및 기술, 작동 안전 관리가 현지 BVLOS 규정에 부합하는 경우에만 수행할 수 있습니다.
- 장애물, 군중, 고압 전선, 나무, 물줄기 등을 피하십시오. 기체를 물에서 3m 이상 위로 거리를 유지하는 것이 좋습니다.
- 전선이 가까운 곳, 기지국, 변전소, 방송 송신탑 등 전자기기가 높은 수준으로 발생하는 지역을 피하여 간섭을 최소화하십시오.
- 기체와 배터리의 성능은 공기 밀도나 기온과 같은 환경적 요소의 영향을 받습니다. 점이식 쿼드 릴리즈 프로펠러를 사용할 때는 해발 3800m 이상, 또는 고공비행용 점이식 쿼드 릴리즈 프로펠러를 사용*할 때는 해발 7000m 이상에서 기체를 비행하지 마십시오.
- 기체는 극지방에서 GNSS를 이용할 수 없습니다. 이러한 지역에서 비행할 때는 비전 시스템을 사용하십시오.
- 자동차, 선박, 항공기 등의 움직이는 물체에서는 이륙시키지 마십시오.
- 모터 작동 수명이 영향을 받지 않도록 모래 또는 먼지가 많은 곳에서 이륙하거나 착륙하지 마십시오.
- 사고, 화재, 폭발, 홍수, 쓰나미, 눈사태, 산사태, 지진, 먼지 또는 모래 폭풍이 있는 지역에서 기체, 조종기, 배터리 및 충전 허브를 사용하지 마십시오.
- 배터리 충전 허브는 -20~40°C의 온도 범위에서 사용하십시오.
- 기체, 배터리, 조종기 및 충전 허브는 건조한 환경에서 작동하십시오.
- 먼지와 습기가 많은 환경에서 기체를 사용하지 마십시오.
- 충전 허브를 습한 환경에서 사용하지 마십시오.
- 사용 중에 짐벌 카메라에 온도와 습도가 적합한지 확인하십시오.
- 이 제품은 폭발 가능성이 있는 대기 환경에서 사용해서는 안 됩니다.

* 짐벌 카메라와 렌즈를 기체에 설치하고 미풍 상태에서 측정되었습니다. 제시된 값은 참조용으로만 사용해야 합니다.

책임감을 갖고 기체 작동하기

규정을 준수하지 않는 행동, 심각한 부상 및 재산 피해를 방지하기 위해 다음 규칙을 준수하십시오.

- 유인 항공기 근처에서 조작하지 마십시오. 유인 항공기 운항을 방해하지 마십시오. 항상 다른 기체에 주의하고 피하십시오. 필요한 경우 즉시 착륙시키십시오.
- 스포츠 경기, 콘서트 등 대규모 행사가 열리는 지역에서는 기체를 비행하지 마십시오.
- 현지 법률이 금지하는 구역에서 허가 없이 기체를 비행하지 마십시오. 금지 구역에는 공항, 국경, 주요 도시 및 인구 밀집 지역, 주요 행사 장소, 비상 사태가 발생한 지역(예: 산불) 및 민감한 구조물이 있는 위치(예: 원자력 발전소, 발전소, 수력 발전소, 교정 시설, 교통량이 많은 도로, 정부 시설 및 군사 지역)가 포함됩니다.
- 허가된 고도를 넘어서 기체를 비행하지 마십시오.
- 불법적이거나 위험한 물질 또는 페이로드를 운반하는 데 기체를 사용하지 마십시오.
- 비행 조작의 성격(예: 취미용, 공용 또는 상업용)을 이해하고 비행 전에 관련 정부 기관으로부터 해당 승인 및 허가를 취득해야 합니다. 포괄적 정의와 특정 요구사항에 대해서는 현지 규제 기관에 문의하십시오. 원격으로 조종되는 기체는 특정 국가 및 지역에서 상업 활동 수행이 금지될 수 있습니다. 해당 규칙은 본 문서에 명시된 내용과 다를 수 있으므로 비행 전에 모든 현지 법률 및 규정을 확인하고 따르십시오.
- 카메라 사용 시 타인의 사생활을 존중해야 합니다. 개인, 집단, 행사, 공연, 전시 또는 재산에 대해 허가 없이 동영상 녹화나 이미지 캡처를 하는 등 사생활 침해의 소지가 있는 감시 활동을 하지 마십시오. 이는 이미지나 동영상을 개인적인 용도로 캡처하는 경우에도 마찬가지입니다.
- 특정 지역에서는 행사, 공연, 전시 또는 상업적 장소에 대해 카메라로 이미지나 동영상을 촬영하는 것은 저작권이나 기타 법적 권리의 위반이 될 수 있으며, 이는 해당 이미지나 동영상이 개인적인 용도로 촬영된 경우에도 마찬가지입니다.

비행 제한 및 GEO 구역

GEO(Geospatial Environment Online) 시스템

DJI의 GEO(Geospatial Environment Online) 시스템은 비행 안전 및 제한 업데이트에 대한 실시간 정보를 제공하고 UAV가 제한된 공역을 비행하는 것을 방지하는 글로벌 정보 시스템입니다. 예외적인 상황에서 비행이 허용되도록 제한 지역을 잠금 해제할 수 있습니다. 그 전에 사용자는 의도한 비행 지역의 현재 제한 수준에 따라 잠금 해제 요청을 제출해야 합니다.

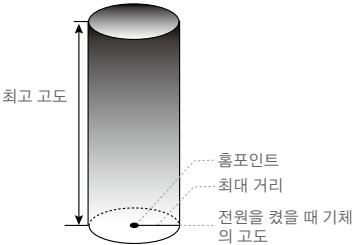
GEO 시스템은 현지 법률 및 규정을 완전히 준수하지 않을 수 있습니다. 사용자는 자신의 비행 안전에 대한 책임이 있으며 제한 지역에서 비행 잠금 해제를 요청하기 전에 관련 법률 및 규제 요건에 대해 현지 당국에 문의해야 합니다. GEO 시스템에 대한 자세한 내용은 <https://fly-safe.dji.com>을 방문하십시오.

비행 제한

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

비행 고도 및 거리 제한

최고 비행 고도는 기체의 비행 고도를 제한하는 반면 최대 비행 거리는 홈포인트 주변의 기체 비행 반경을 제한합니다. 이러한 제한은 비행 안전 향상을 위해 DJI Pilot 2 앱을 사용하여 설정할 수 있습니다.



홈포인트가 비행 중 수동으로 업데이트되지 않음

강한 GNSS 신호		
	제한	DJI Pilot 2의 알림 메시지
최고 고도	기체 고도, DJI Pilot 2에서 설정한 값 초과 불가.	기체, 최고 비행 고도 도달. 비행 시 주의 필요.
최대 거리	기체에서 홈포인트까지 직선거리, DJI Pilot 2에서 설정한 최대 비행 거리 초과 불가.	기체, 최고 비행 거리 도달. 비행 시 주의 필요.

약한 GNSS 신호

	제한	DJI Pilot 2의 알림 메시지
최고 고도	조명이 충분한 경우 고도는 이륙 지점에서 60m로 제한됩니다. 조명이 충분하지 않고 적외선 감지 시스템이 작동하는 경우 고도는 이륙 지점에서 3m로 제한됩니다. * 조명이 충분하지 않고 적외선 감지 시스템이 작동하지 않는 경우 고도는 이륙 지점에서 60m로 제한됩니다.	최고 비행 고도에 기체 접근 중. 비행 시 주의 필요.
최대 거리	제한 없음	해당 없음

* A 모드는 제외됩니다. A 모드는 60m로 제한됩니다.

-  • 기체가 지정된 제한을 초과하는 경우 조종사는 여전히 기체를 제어할 수 있지만 제한 구역에 더 가까이 기체를 비행할 수 없습니다.
- 안전을 위해 현지 규정에 따라 허가 또는 승인을 받지 않은 한, 공항, 고속도로, 철도역, 철로, 시내 중심가 또는 기타 민감한 지역 근처에서는 비행하지 마십시오.
 - 지면으로부터 120m 이내에서 주위 장애물을 피해서 안전하게 비행하십시오.
 - 기본 고도 제한을 넘어서 비행하려는 경우 고지 사항 알림 메시지를 수락하여 새로운 고도 제한을 활성화합니다.
-  • 비행 고도 제한은 지역에 따라 다릅니다. 현지 법률 및 규정에 명시된 최대 고도를 넘어 비행하지 마십시오.

GEO 구역

모든 GEO 구역은 DJI 공식 웹사이트(<https://fly-safe.dji.com>)에 열거되어 있으며, 언제든지 업데이트될 수 있습니다. GEO 구역은 다양한 범주로 나누어지며 공항, 유인 항공기가 낮은 고도로 비행하는 구역, 국경, 그리고 발전소처럼 민감한 지역 등이 포함됩니다.

DJI Pilot 2 앱에서 GEO 구역 비행 관련 알림 메시지가 표시됩니다.

-  • GEO 구역 내에서의 작동에 대해 DJI가 제공하는 설정 및 경고 알림은 사용자가 비행 안전을 보장하는 데 도움이 되는 것이지만, 모든 현지 법률 및 규정을 완전히 준수한다고 보장하지는 않습니다. 각 비행 전에 사용자는 자신의 기체 안전과 관련된 현지 법률, 규정 및 요구사항에 대해 조연을 구할 책임이 있습니다.
- 기체가 GEO 구역 근처나 그 내부에 있는 경우, 이는 비행과 관련된 기능에 다양한 정도로 영향을 미칩니다. 여기에는 기체 속도 감소, 홀포인트 또는 비행 작업을 생성 불가, 비행 작업 중단 등이 포함됩니다.

컴пас 캘리브레이션

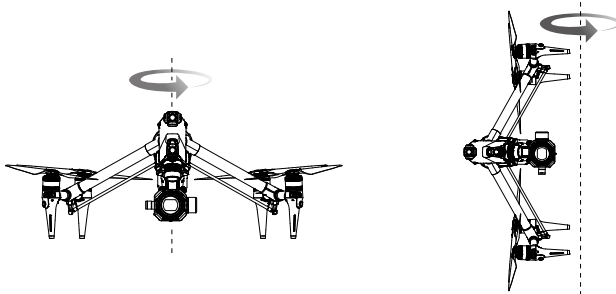
DJI Pilot 2 앱 또는 기체 후방 표시등에서 알람 메시지를 표시하는 경우에 컴пас 캘리브레이션을 수행하십시오. 컴파스를 캘리브레이션할 때는 다음 규칙을 준수하십시오.

- ☀ • 호버링 중 장시간 노출과 같이 높은 기체 방향 정확도가 필요한 기능의 경우, 이미지 및 동영상 품질을 보장하기 위해 컴파스를 캘리브레이션하는 것이 좋습니다.
- 자석 근처, 주차장 또는 지하 철근 콘크리트 구조물이 있는 건설 현장과 같이 강한 자기 간섭이 있는 장소에서는 컴파스를 캘리브레이션하지 마십시오.
- 캘리브레이션 중에는 휴대전화와 같은 자성이 강한 물체를 소지하지 마십시오.
- 캘리브레이션 완료 후에 컴파스가 강한 간섭의 영향을 받는 경우, DJI Pilot 2에서 알람 메시지를 표시합니다. 컴пас 문제를 해결하려면 표시된 지시사항을 따르십시오.

캘리브레이션 절차

개방된 구역에서 캘리브레이션을 수행하고 아래 단계에 따라 캘리브레이션을 완료하십시오.

1. DJI Pilot 2 앱을 실행하고 홈 화면에서 카메라 뷰로 들어갑니다. ‘... > 센서 상태’를 누른 후에 ‘컴파스’, ‘컴파스 캘리브레이션’을 눌러 캘리브레이션을 시작합니다. 기체 후방 LED 표시등이 노란색으로 켜져 캘리브레이션이 시작되었음을 나타냅니다.
2. 기체를 지면에서 1.5m 위에 수평으로 고정하고 360도 회전합니다. 기체 후방 LED 표시등이 녹색으로 일정하게 유지됩니다.
3. 기체를 수직으로 고정하고 360도 회전합니다.



4. 기체 후방 LED 표시등이 빨간색으로 깜박이면 기체를 다시 캘리브레이션합니다.

- ⚠ • 캘리브레이션 완료 후 기체 후방 LED 표시등이 빨간색과 노란색으로 교대로 깜박이면, 이는 현 위치에 강한 간섭이 있음을 나타냅니다. 기체를 다른 위치로 이동하고 다시 시도하십시오.
- ☀ • 이륙 전에 컴파스 캘리브레이션이 필요하면 DJI Pilot 2에 알람 메시지가 표시됩니다. 캘리브레이션이 완료되면 알람 메시지가 표시됩니다.
- 컴파스 캘리브레이션이 완료되면 기체를 지면에 놓습니다. DJI Pilot 2에 알람 메시지가 다시 나타나면, 컴파스를 다시 캘리브레이션하기 전에 기체를 다른 위치로 이동해 보십시오.

비행 전 체크리스트

1. 상태가 양호한 순정 부품만 사용해야 합니다. 기체, 그 구성품 또는 부품을 변경 또는 개조하면 안 됩니다. 외장 기기를 설치하는 경우, 기체의 총 중량이 최대 이륙 무게를 초과하지 않도록 하십시오. 또한 외장 기기는 기체의 안정성을 유지하기 위해 무게 중심이 기체 상단 헬의 범위 내에 유지되고 비전 시스템, 적외선 감지 시스템 및 보조등이 가려지지 않는 위치에 설치해야 합니다.
2. 조종기, 인텔리전트 배터리 등 모든 기기가 완전히 충전되었는지 확인하십시오.
3. 기체 또는 그 구성품 내부에 물, 기름, 흙, 모래와 같은 이물질이 없는지 확인합니다. 기체의 통풍구, 카메라의 냉각 구멍, 모터의 통풍구가 막히지 않습니다.
4. 프로펠러가 단단히 장착되고 손상 또는 변형이 없는지 확인하십시오. 금이 가거나 파손된 프로펠러는 사용하지 마십시오.
5. 기체 모터가 깨끗하고 양호한 상태인지 확인하십시오. 프로펠러를 회전하여 모터를 점검하고 모터가 이상을 없이 부드럽게 회전하는지 확인하십시오. 그렇지 않으면 기체 사용을 즉시 중단하고 DJI 고객센터에 문의하십시오.
6. 카메라 렌즈가 깨끗하고 상태가 양호하며, 짐벌이 방해받지 않고 회전할 수 있는지 확인하십시오.
7. 비전 시스템, 짐벌 카메라, FPV, 카메라, 적외선 센서 유리, 보조등의 렌즈가 깨끗하고 어떤 식으로든 막히지 않았는지 확인하십시오.
8. 포트 커버가 단단히 닫혀 있는지 확인하십시오.
9. 비행 구역이 GEO 구역 밖에 있고, 비행 조건이 기체 비행에 적합하지 확인하십시오.
10. 기체를 개방되고 평평하고 지면에 놓으십시오. 주변에 장애물, 건물 또는 나무가 없고 기체가 조종사로부터 5 m 떨어져 있는지 확인하십시오. 조종사는 기체의 후방을 향해 있어야 합니다.
11. 기체의 전원을 켜 후 ESC에서 신호음이 나는지 확인하십시오.
12. 비행을 지원하는 DJI Pilot 2가 제대로 실행되고 있는지 확인하십시오. DJI Pilot 2 앱으로 기록되어 조종기에 저장된 비행 데이터가 없는 경우, 특정 상황에서 DJI는 A/S 지원을 제공하지 못하거나 책임을 지지 않을 수 있습니다.
13. DJI Pilot 2와 기체 펌웨어가 최신 버전으로 업데이트되었는지 확인하십시오.
14. 비행 전에 필요한 경우, 앱의 알림 메시지에 따라 ESC의 이상을 수정하십시오.
15. DJI Pilot 2 앱에 6개 이상의 위성이 표시되는지 확인하십시오.
16. 원격 ID가 최신 상태이고 작동하는지 확인하십시오.

자동 이륙/자동 리턴 투 홈

자동 이륙

자동 이륙 기능 사용:

1. DJI Pilot 2을 실행하고 짐벌 카메라 뷰로 들어갑니다.
2. 비행 전 체크리스트에 있는 모든 단계를 완료합니다.
3.  아이콘을 누릅니다. 이륙 시 조건이 안전할 경우, 버튼을 길게 눌러 확인합니다.
4. 기체가 이륙하여 지상으로부터 약 1.2m 높이에서 호버링합니다.

자동 리턴 투 홈

자동 RTH 기능 사용:

1.  아이콘을 누릅니다. 착륙 시 조건이 안전할 경우, 버튼을 길게 눌러 확인합니다.
2.  아이콘을 눌러서 자동 RTH를 취소할 수 있습니다.
3. 하향 비전 시스템이 정상적으로 작동하는 경우, 착륙 보호 기능이 활성화됩니다.
4. 착륙 후에는 모터가 자동으로 정지합니다.

 • 착륙할 때는 적절한 장소를 선택해야 합니다.

모터 시동/정지

모터 시동

스틱 조합 명령(CSC)은 모터를 시동하는 데 사용합니다. 양쪽 스틱을 양쪽 또는 바깥쪽 하단 구석으로 밀어 모터를 시동합니다. 모터가 회전하기 시작하면 양쪽 스틱을 동시에 놓습니다.



모터 정지

모터는 두 가지 방법으로 정지할 수 있습니다.

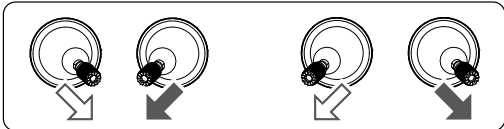
방법 1: 기체가 착륙하면 스로틀 스틱을 아래로 누르고 그대로 유지합니다. 모터가 3초 후에 정지합니다.

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

①



②



 • 예기치 않게 모터가 시동하는 경우, CSC를 사용해 즉시 모터를 멈추십시오.

비행 테스트

이륙/착륙 절차

1. 기체를 탁 트인 평평한 곳에 기체 후면이 사용자를 향하게 해서 놓습니다.
2. 조종기 및 기체의 전원을 켭니다.
3. DJI Pilot 2를 실행하고 카메라 뷰로 들어갑니다.
4. 기체 자체 진단이 완료될 때까지 기다리십시오. DJI Pilot 2에 비정규적 경고가 표시되지 않으면 모터를 시동할 수 있습니다.
5. 스로틀 스틱을 천천히 밀어 올려 이륙합니다. 이륙 시 비행 안전을 보장하기 위해 앱의 비행 상태 표시 및 조종기 진동 알림에 주의하십시오. 이륙이 완료되기 전 스로틀 스틱을 놓으면 모터는 공회전 속도 상태에 진입합니다.
6. 착륙하려면 평평한 표면 위에서 호버링한 다음 스로틀 스틱을 아래로 당겨 하강합니다.
7. 착륙 후, 스로틀 스틱을 아래로 누른 채로 기다립니다. 모터가 3초 후에 정지합니다.
8. 먼저 기체의 전원을 끈 다음 조종기를 끄십시오.

비행 후 체크리스트:

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

- ### ⚠
- DJI Pilot 2에서 착륙하라는 알림 메시지가 나타나면 안전한 장소에 기체를 즉시 착륙시키십시오.
 - 조종기의 전송 범위 내에서 기체를 조작하십시오. 그렇지 않으면 조종기와 기체의 연결이 끊어지고 페일세이프가 작동할 수 있습니다(RTH로 기본 설정됨). 조종기의 전원을 끄는 것보다 조종기의 RTH 버튼을 눌러 RTH(페일세이프로 기본 설정됨)를 시작하는 것이 좋습니다.
 - 높은 건물은 페일세이프 기능에 부정적인 영향을 미칠 수 있습니다. 그러므로 비행 전에 매년 적합한 페일세이프 고도를 설정해야 합니다. RTH 고도는 홈포인트와 관련이 있습니다. RTH 고도가 해당 구역의 장애물보다 높은지 확인하십시오.
 - 기체는 조명이 충분하지 않으면 페일세이프 RTH 과정에서 장애물을 피할 수 없습니다. 조종기 신호가 정상일 때는 RTH를 종료하고 조종기로 기체를 제어합니다.
 - RTH 과정에서 GNSS 신호가 약해서 페일세이프를 사용할 수 없는 경우에는 라이브 뷰와 기체 고도를 계속 확인하십시오.
 - 홈포인트는 수동으로 업데이트할 수 있습니다. RTH 또는 착륙 중 충돌을 방지하기 위해 건물 내부 또는 근처에 홈 포인트를 설정하지 마십시오.
 - 온도, 전압 또는 과부하와 관련하여 DJI Pilot 2에 ESC 경고 메시지가 나타나면 리턴 투 홈을 실행하여 기체를 착륙시키십시오. 리턴 투 홈이 시작되면 비행 안전을 위해 DJI Pilot 2의 비행 상태 디스플레이에 주의하십시오.
 - GNSS 신호가 약한 지역 또는 협소한 공간에서 비행하지 마십시오. 그렇지 않으면 부정확한 홈포인트로 인해 현재 기체와 화면에 표시된 홈포인트 간 거리 오류가 발생할 수 있습니다. 비행 시 주의 필요.

부록

부록

사양

기체

모델명	T740
기체 무게	약 3995 g (짐벌 카메라, 배터리 2개, 렌즈, PROSSD, 프로펠러 포함)
최대 이륙 무게	4310 g
호버링 정확도 범위	수직: ±0.1 m (비전 포지셔닝 사용 시) ±0.5 m (GNSS 포지셔닝 사용 시) ±0.1 m (RTK 포지셔닝 사용 시) 수평: ±0.3 m (비전 포지셔닝 사용 시) ±0.5 m (GNSS 포지셔닝 사용 시) ±0.1 m (RTK 포지셔닝 사용 시)
RTK 포지셔닝 정확도 (RTK FIX)	1 cm + 1 ppm (수평) 1.5 cm + 1 ppm (수직)
최대 각속도	피치: 200 °/s 롤: 200 °/s 요: 150 °/s
최대 틸트각	N 모드: 35° S 모드: 40° A 모드: 35° T 모드: 20° 비상 정지: 55°
최대 상승 속도 ^[1]	8 m/s
최대 하강 속도 ^[1]	수직: 8 m/s 틸트: 10 m/s
최대 수평 속도 ^[1]	94 km/h
최대 실용 상승 한계 고도(해발) ^[2]	표준 프로펠러: 3800 m 고공비행용 프로펠러: 7000 m
내풍 가능 최대 풍속 ^[3]	이착륙: 12 m/s 비행 중: 14 m/s
최대 호버링 시간 ^[4]	약 25분
최대 비행시간 ^[5]	약 28분 (랜딩 기어 내린 상태) 약 26분 (랜딩 기어 올린 상태)
모터 모델	DJI 3511s
GNSS (글로벌 항법 위성 시스템)	GPS + Galileo + BeiDou

프로펠러 모델	표준 프로펠러: DJI 1671 고공비행용 프로펠러: DJI 1676
작동 온도	-20~40°C
대각선 길이	랜딩 기어 올린 상태: 695 mm 랜딩 기어 내린 상태: 685 mm
트래블 모드 크기	높이: 176 mm 폭: 709.8 mm 길이: 500.5 mm
짐벌 카메라	
센서	35mm 풀 프레임 CMOS
최대 해상도	사진: 8192×5456 동영상: 8192×4320
동영상 해상도	녹화 사양 참조
지원 렌즈	DL 18mm F2.8 ASPH 렌즈 DL 24mm F2.8 LS ASPH 렌즈 DL 35mm F2.8 LS ASPH 렌즈 DL 50mm F2.8 LS ASPH 렌즈 DL 75 mm F1.8 렌즈
사진 파일 형식	JPG, DNG
동영상 파일 형식	MOV, CinemaDNG
작동 모드	촬영, 녹화, 재생
노출 모드	P, A, S, M
셔터 유형	전자 셔터
셔터 속도	1/8000~8 초
화이트 밸런스	AWB MWB (2000K ~ 10000K)
ISO 범위	사진 ISO: 100 ~ 25600 동영상 EI: 200 ~ 6400
깜박임 방지 기능	촬영 모드: 자동, 50Hz, 60Hz, 꺼짐
비틀림 진동 범위	호버링: ±0.002° 비행: ±0.004°
설치 방법	퀵 릴리즈
기계적 범위	틸트: -128° ~ +110° (랜딩 기어 내린 상태) -148° ~ +90° (랜딩 기어 올린 상태) 롤: -90° ~ +230° 팬: ±330°

제어 가능 범위	틸트 (랜딩 기어 내린 상태): 짐벌 틸트 한도 확장 전: $-90^{\circ} \sim +30^{\circ}$ 짐벌 틸트 한도 확장 후: $-115^{\circ} \sim +100^{\circ}$ 틸트 (랜딩 기어 올린 상태): 짐벌 틸트 한도 확장 전: $-90^{\circ} \sim +30^{\circ}$ 짐벌 틸트 한도 확장 후: $-140^{\circ} \sim +75^{\circ}$ 롤: $\pm 20^{\circ}$ 팬: $\pm 300^{\circ}$
최대 제어 속도	DJI RC Plus 사용 시: 틸트: $120^{\circ}/s$ 롤: $180^{\circ}/s$ 팬: $270^{\circ}/s$ DJI 마스터 휠 사용 시: 틸트: $432^{\circ}/s$ 롤: $432^{\circ}/s$ 팬: $432^{\circ}/s$
무게	약 516 g (렌즈 미포함)
동영상 전송	
동영상 전송 시스템	O3 Pro
라이브 뷰 품질	FPV 카메라: 최대 1080p/60fps 짐벌 카메라: 최대 1080p/60fps, 4K/30fps
최대 라이브 동영상 비트전송률	50Mbps
최대 전송 거리 ^[6]	싱글 제어 모드: FPV 카메라: 약 15 km (FCC), 8 km (CE/SRRC/MIC) 짐벌 카메라 (1080p/60fps 라이브 피드): 약 13 km (FCC), 7 km (CE/SRRC/MIC) 짐벌 카메라 (4K/30fps 라이브 피드): 약 5 km (FCC), 3 km (CE/SRRC/MIC) 듀얼 제어 모드: FPV 카메라: 약 12 km (FCC), 6.4 km (CE/SRRC/MIC) 짐벌 카메라 (1080p/60fps 라이브 피드): 약 11.2 km (FCC), 5.6 km (CE/SRRC/MIC) 짐벌 카메라 (4K/30fps 라이브 피드): 약 4 km (FCC), 2.4 km (CE/SRRC/MIC)
최저 지연율 ^[7]	FPV 카메라: 90 ms 짐벌 카메라: 90 ms
작동 주파수 ^[8]	2.4000~2.4835 GHz 5.150~5.250 GHz (CE: 5.170~5.250 GHz) 5.725~5.850 GHz
송신기 출력 (EIRP)	2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.1 GHz: <23 dBm (CE) 5.8 GHz: <33 dBm (FCC), <30 dBm (SRRC), <14 dBm (CE)

배터리

모델명	TB51 인텔리전트 배터리
용량	4280 mAh
공칭 전압	23.1 V
유형	Li-ion
화학 시스템	LiCoO2
에너지	98.8 Wh
무게	약 470 g
작동 온도	-20~40 °C
충전 온도 ^[9]	-20~40 °C
최대 충전 전력	205.5 W
기체로 충전	미지원

배터리 충전 허브

입력	100~240 V AC, 최대 8 A
출력	26.4 V, 7.8 A
총 정격 출력	476 W (USB-C 포트 65W PD 고속 충전 포함)
충전 시간 ^[10]	고속 모드: 90%까지 약 35분 표준 모드: 100%까지 약 55분 무음 모드: 100%까지 약 80분
충전 온도	-20~40 °C
무게	약 1680 g

메모리 카드

메모리 카드 유형	DJI PROSSD 1TB
-----------	----------------

감지

전방	측정 범위: 1.5~48 m 유효 감지 속도: ≤15 m/s FOV: 랜딩 기어 올린 상태: 90° (수평), 103° (수직) 랜딩 기어 내린 상태: 72° (수평), 103° (수직)
후방	측정 범위: 0.5~25 m 유효 감지 속도: ≤15 m/s FOV: 90° (수평), 103° (수직)
측면	측정 범위: 1.5~42 m 유효 감지 속도: ≤15 m/s FOV: 90° (수평), 85° (수직)
상향	측정 범위: 0.2~13 m 유효 감지 속도: ≤6 m/s FOV: 100° (전후), 90° (좌우)

하향	측정 범위: 0.3~18 m 유효 감지 속도: ≤6 m/s FOV: 130° (전후), 160° (좌우)
작동 환경 ^[11]	전방, 후방, 좌측, 우측, 상향: 식별 가능한 패턴이 있는 표면 및 적당한 조명(>15 렉스) 하향: 식별 가능한 패턴과 >20% 반사율을 가진 표면(예: 벽, 나무, 사람), 적당한 조명 (>15 렉스)
ToF 적외선 센서 측정 범위	0~10 m
조종기	
모델명	RM700B
작동 시간	내장 배터리: 약 3.3시간 내장 배터리 + 외장 배터리: 약 6시간
작동 주파수 ^[8]	2.4000~2.4835 GHz 5.725~5.850 GHz
동영상 출력 포트	HDMI
전력 공급	내장 배터리 또는 외장 배터리
팀 작업	듀얼 제어 및 다중 파일럿 작업 지원
소비 전력	12.5 W
작동 온도	-20~50 °C
보관 온도	-30~45 °C (1개월 이내) -30~35 °C (1~3개월) -30~30 °C (3개월 ~ 1년)
배터리	내장 배터리: 3250mAh-7.2 V (세트당) 외장 배터리: WB37 인텔리전트 배터리
Wi-Fi 프로토콜	Wi-Fi 6
Wi-Fi 작동 주파수	2.4000~2.4835 GHz 5.150~5.250 GHz 5.725~5.850 GHz
Wi-Fi 송신기 출력(EIRP)	2.4 GHz: <26 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.1 GHz: <26 dBm (FCC), <23 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.8 GHz: <26 dBm (FCC/SRRC), <14 dBm (CE)
블루투스 프로토콜	Bluetooth 5.1
블루투스 작동 주파수	2.4000~2.4835 GHz
블루투스 송신기 출력 (EIRP)	<10 dBm
앱	
앱	DJI Pilot 2
FPV 카메라	
FOV	161°
해상도	1920×1080 @60fps

- [1] 측정 조건: 해수면 높이, 무풍 환경에서 다른 액세서리 없이 짐벌 카메라 및 렌즈를 기체에 장착한 상태로 비행. 이 데이터는 참조용입니다.
- [2] 측정 조건: 약풍 환경에서 다른 액세서리 없이 짐벌 카메라 및 렌즈를 기체에 장착한 상태. 이 데이터는 참조용입니다.
- [3] 측정 조건: 해수면 높이에서 다른 액세서리 없이 짐벌 카메라 및 렌즈를 기체에 장착한 상태로 비행. 이 데이터는 참조용입니다.
- [4] 측정 조건: 무풍 환경의 해수면에서 호버링 실행, 다른 액세서리 없이 짐벌 카메라 및 렌즈를 기체에 장착한 상태, 랜딩 기어 올린 상태, 4K/24fps H.264(S35) 동영상 촬영, 배터리 잔량 0%까지 사용. 이 데이터는 참조용입니다. 앱의 실제 값을 참조하십시오.
- [5] 측정 조건: 무풍 환경의 해수면에서 36km/h 일정한 속도로 전방 비행, 다른 액세서리 없이 짐벌 카메라 및 렌즈를 기체에 장착한 상태, 4K/24fps H.264(S35) 동영상 촬영, 배터리 잔량 0%까지 사용. 이 데이터는 참조용입니다. 앱의 실제 값을 참조하십시오.
- [6] 측정 조건: 장애물과 간섭이 없는 야외 환경에서 다른 액세서리 없이 짐벌 카메라 및 렌즈를 기체에 장착한 상태. 상기 데이터는 각 기준에서 복귀 비행을 포함하지 않는 편도 비행의 최장 통신 범위를 보여줍니다. 비행 중, 앱의 알림 메시지에 주의를 기울여야 합니다.
- [7] 짐벌 카메라 최저 지연을 측정 조건: 4K/60fps ProRes RAW 동영상 촬영 시. FPV 카메라 최저 지연을 측정 조건: 강한 동영상 전송 신호 사용.
- [8] 일부 국가 및 지역에서 5.1GHz 및 5.8GHz 주파수 사용을 금지하고 있으며 5.1GHz 주파수는 실내용으로만 허용됩니다. 자세한 내용은 현지 법률과 규정을 참조하십시오.
- [9] 배터리 온도가 10°C 미만인 경우, 배터리가 자동 예열 기능을 실행합니다. 0°C 미만 저온 환경에서 충전할 경우, 배터리 사용 시간이 줄어들 수 있습니다.
- [10] 측정 조건: 25°C 실온, 통풍이 잘되는 환경. 고속 모드에서 각 배터리 쌍은 순차적으로 90%까지 충전된 다음, 8개의 배터리가 100%까지 동시에 충전됩니다.
- [11] 랜딩 기어가 올라가거나 내려가고 있는 중에는 장애물 감지 기능이 비활성화됩니다.

녹화 사양

코덱	FOV	센서 해상도		센서 FPS/속도															
				23.976	24	25	29.97	30	48	50	59.94	60	* S&Q 모드 활성화 후 선택						
													72	75	96	100	119.88	120	
CinemaDNG	FF	8192×4320	17 : 9	849MBps	849MBps	885MBps													
		7680×4320	16 : 9	796MBps	796MBps	829MBps													
		4096×2160	17 : 9	212MBps	212MBps	221MBps	265MBps	265MBps	425MBps	442MBps	531MBps	531MBps	637MBps	663MBps	849MBps	885MBps			
		3840×2160	16 : 9	199MBps	199MBps	207MBps	249MBps	249MBps	399MBps	415MBps	498MBps	498MBps	597MBps	872MBps	796MBps	829MBps			
	S35	5568×2952	17 : 9	394MBps	394MBps	411MBps	493MBps	493MBps	789MBps	822MBps									
		5248×2952	16 : 9	372MBps	372MBps	387MBps	465MBps	465MBps	744MBps	775MBps									
ProRes RAW	FF	8192×4320	17 : 9	425MBps	425MBps	442MBps	265MBps	265MBps	425MBps	442MBps	531MBps	531MBps							
		7680×4320	16 : 9	398MBps	398MBps	415MBps	249MBps	249MBps	398MBps	415MBps	498MBps	498MBps							
		8192×3424	2.39 : 1										505MBps	526MBps					
		4096×2160	17 : 9	106MBps	106MBps	111MBps	133MBps	133MBps	212MBps	221MBps	265MBps	265MBps	319MBps	332MBps	425MBps	442MBps	265MBps	265MBps	
		3840×2160	16 : 9	100MBps	100MBps	104MBps	124MBps	124MBps	199MBps	207MBps	249MBps	249MBps	299MBps	311MBps	398MBps	415MBps	249MBps	249MBps	
	S35	5568×2952	17 : 9	198MBps	198MBps	206MBps	247MBps	247MBps	395MBps	412MBps	494MBps	494MBps							
		5248×2952	16 : 9	186MBps	186MBps	194MBps	232MBps	232MBps	372MBps	387MBps	465MBps	465MBps							
		ProRes 422 HQ	FF	8192×4320	17 : 9	377MBps	377MBps	393MBps	471MBps	471MBps									
7680×4320	16 : 9			352MBps	352MBps	396MBps	442MBps	442MBps											
4096×2160	17 : 9			94MBps	94MBps	98MBps	118MBps	118MBps	189MBps	197MBps	236MBps	236MBps	283MBps	295MBps	377MBps	393MBps	471MBps	471MBps	
3840×2160	16 : 9			88MBps	88MBps	92MBps	111MBps	111MBps	177MBps	184MBps	221MBps	221MBps	265MBps	265MBps	354MBps	369MBps	442MBps	442MBps	
S35	4096×2160		17 : 9	94MBps	94MBps	98MBps	118MBps	118MBps	189MBps	197MBps	236MBps	236MBps							
	3840×2160		16 : 9	88MBps	88MBps	92MBps	111MBps	111MBps	177MBps	184MBps	221MBps	221 MBps							
	H.264		FF	4096×2160	17 : 9	19MBps	19MBps	19MBps	19MBps	19MBps	26MBps	26MBps	26MBps	26MBps	38MBps	38MBps	38MBps	38MBps	38MBps
3840×2160		16 : 9		19MBps	19MBps	19MBps	19MBps	19MBps	26MBps	26MBps	26MBps	26MBps	38MBps	38MBps	38MBps	38MBps	38MBps	38MBps	
S35		4096×2160	17 : 9	19MBps	19MBps	19MBps	19MBps	19MBps	26MBps	26MBps	26MBps	26MBps							
		3840×2160	16 : 9	19MBps	19MBps	19MBps	19MBps	19MBps	26MBps	26MBps	26MBps	26MBps							

펌웨어 업데이트

DJI Pilot 2 또는 DJI Assistant 2(Inspire 시리즈)를 사용하여 조종기, 기체 및 기타 연결된 DJI 기기를 업데이트합니다.

DJI Pilot 2 사용

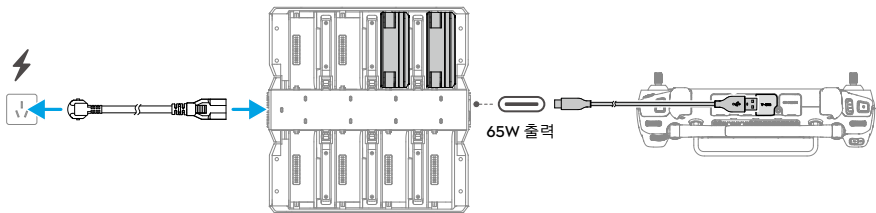
기체 및 조종기

1. 기체 및 조종기의 전원을 켭니다. 기체가 조종기에 연동되어 있고 배터리 잔량이 25% 이상이며 조종기가 인터넷에 연결되어 있는지 확인하십시오.
2. DJI Pilot 2를 실행합니다. 새 펌웨어를 사용할 수 있을 때 홈페이지에 알림 메시지가 표시됩니다. 한 번 누르면 펌웨어 업데이트 페이지로 들어갑니다.
3. '모두 업데이트'를 누르면, DJI Pilot 2가 펌웨어를 다운로드하고 기체와 조종기를 업데이트합니다.
4. 펌웨어 업데이트가 완료되면 기체와 조종기는 자동으로 재시작됩니다.

- ⚠ • 업데이트하기 전에 조종기의 배터리 잔량이 25% 이상인지 확인하십시오. 업데이트에는 약 15분이 소요됩니다(네트워크 속도에 따라 다름). 업데이트 과정에서 조종기가 인터넷에 연결되어 있는지 확인하십시오.
- 짐벌 카메라와 기체에 장착된 TB51 인텔리전트 배터리가 최신 펌웨어 버전으로 업데이트됩니다.

충전 허브 및 인텔리전트 배터리

DJI Pilot 2 앱을 이용해 배터리 허브뿐 아니라 최대 8개의 TB51 배터리의 펌웨어를 동시에 업데이트합니다.



1. TB51 배터리를 배터리 포트에 장착하고 충전 허브에 전원을 공급합니다.
2. USB C to A 데이터 케이블을 사용하여 충전 허브 USB-C 포트를 조종기 USB-A 포트에 연결합니다.
3. 조종기를 켜고 인터넷에 연결되었는지 확인합니다.
4. DJI Pilot 2를 실행합니다. 버전 업데이트를 사용할 수 있는 경우 홈페이지에 충전 허브 펌웨어 업데이트가 필요하다는 메시지가 표시됩니다. 알림 메시지를 눌러서 충전 허브 업데이트 페이지로 들어갑니다.

5. 모두 업데이트를 눌러 업데이트를 시작합니다. 업데이트에는 약 10분이 소요됩니다. 업데이트 성공 알림 메시지가 나타나면 업데이트가 완료된 것입니다.

-
- ⚠ • 펌웨어 업데이트 중에는 배터리 업데이트 실패를 방지하기 위해 배터리를 삽입하거나 분리하지 마십시오.
- 펌웨어 업데이트 중에는 펌웨어 업데이트 실패를 방지하기 위해 USB C to A 데이터 케이블을 뽑지 마십시오.
-

DJI Assistant 2(Inspire 시리즈) 사용

DJI Assistant 2(Inspire 시리즈)는 조종기와 기체의 업데이트는 지원하지만 충전 허브의 업데이트는 지원하지 않습니다. DJI Pilot 2 앱을 사용하여 충전 허브를 업데이트합니다.

기체 및 조종기

1. 보조 소프트웨어는 동시에 여러 DJI 기기 업데이트를 지원하지 않으므로 USB C to A 데이터 케이블을 사용하여 조종기 또는 기체를 PC의 USB-A 포트에 하나씩 연결합니다.
2. 컴퓨터가 인터넷에 연결되어 있고 DJI 기기의 배터리 잔량이 25% 이상인지 확인하십시오.
3. 보조 소프트웨어를 실행하고 DJI 계정으로 로그인한 다음, 기본 뷰로 들어갑니다.
4. 좌측의 펌웨어 업데이트 버튼을 누릅니다.
5. 업데이트할 펌웨어 버전을 선택하고 누릅니다. 펌웨어가 자동으로 다운로드 및 업데이트됩니다.
6. '업데이트 성공' 알림 메시지가 나타나고 기기 업데이트가 완료되면 DJI 기기가 자동으로 다시 시작됩니다.

-
- ⚠ • 배터리 펌웨어는 기체 펌웨어에 포함되어 있습니다. 모든 배터리를 업데이트 하십시오.
- 업데이트하기 전에 기체와 조종기의 배터리 잔량이 25% 이상인지 확인하십시오.
 - 업데이트하는 동안 DJI 기기가 컴퓨터에 제대로 연결되어 있는지 확인하십시오.
 - 업데이트 과정에서 짐벌의 움직임이 느려지고 기체 LED 표시등이 깜박거리며 기체가 재부팅되는 것은 정상적인 현상입니다. 업데이트가 완료될 때까지 기다립니다.
 - 펌웨어 업데이트, 시스템 캘리브레이션 또는 매개변수 설정 중에는 기체를 사람과 동물로부터 거리를 유지하도록 하십시오.
 - 안전을 위해 최신 펌웨어 버전을 사용하고 있는지 확인하십시오.
 - 펌웨어 업데이트가 완료된 후, 기체와 조종기의 연동이 해제될 수 있습니다. 필요한 경우 기기들을 다시 연동하십시오.
 - 제조업체에서 지정한 것 이외의 다른 하드웨어 및 소프트웨어를 사용하지 마십시오.
-

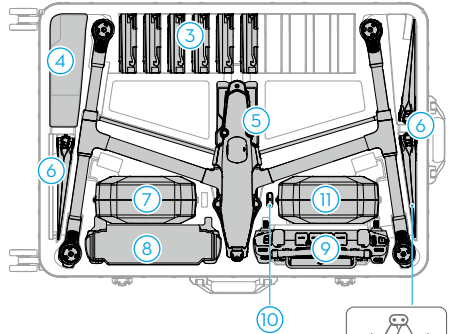
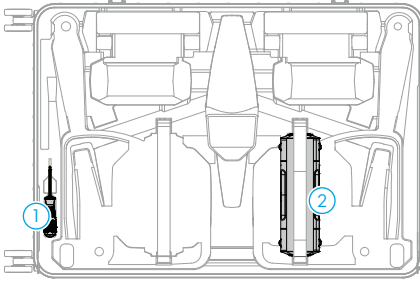
보관, 운반 및 유지 보수

- 습하거나 먼지가 많은 장소에 제품을 보관하지 마십시오. 이상적으로는 기체를 25 °C 실온의 서늘하고 건조한 곳에 보관하고 직사광선을 피해야 합니다.
- 습하거나 먼지가 많은 장소에 짐벌 카메라를 보관하지 마십시오. 권장 환경 습도는 20~90% RH입니다.
- 제품(TB51 인텔리전트 배터리 제외)의 보관 온도는 -35~40°C입니다.
- 장기간 운송 또는 보관 시 기체에서 짐벌 카메라를 분리하십시오. 그렇지 않으면 짐벌 댐퍼가 손상될 수 있습니다.
- 운반 시 기체가 트래블 모드에 있는지 확인하십시오. 기체를 운반할 때마다 트롤리 캐리어를 사용하는 것이 좋습니다.
- 기체에 대한 정기 점검을 수행하는 것이 좋습니다. 추락이나 충돌이 발생한 후에는 기체의 각 부품을 점검합니다. 문제가 발생하거나 문의 사항이 있는 경우, DJI 고객센터 또는 DJI 공인 딜러에 문의하십시오.
- 제품을 최대한 최상의 상태로 유지하고 잠재적인 안전 위험을 줄이기 위해 장기간 사용 후에는 제품을 점검하십시오. 점검 주기는 제품 사용 빈도에 따라 다릅니다. 점검은 최소한 6개월에 한 번 수행해야 합니다. 변환 메커니즘의 일반적 수명은 3년 이상입니다. 내장 기어 박스와 랜딩 기어를 올리거나 내리는 것을 지지하는 조향 기어의 그리스는 대략 6개월 정도면 어느 정도 마모되고 소모됩니다. 따라서 일정한 시간이 지나면 변환 시 소리가 커지는 것은 정상입니다. 문제나 질문이 있는 경우 DJI 고객센터에 문의하여 구입 및 교체하십시오.
- 기체 프레임 양에는 윤활유를 바르지 마십시오.
- 나사 로드 외부의 방진 커버를 만지지 마십시오.
- 힌지에 윤활유를 바르지 마십시오.
- 자세한 정보는 점검 매뉴얼을 참조하십시오.

트롤리 캐리어

보관을 위한 트롤리 캐리어 사용

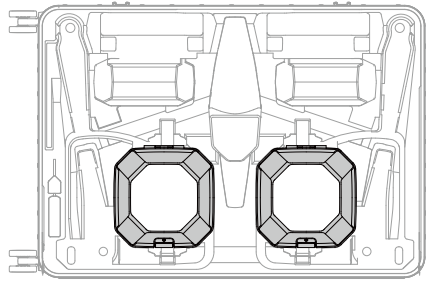
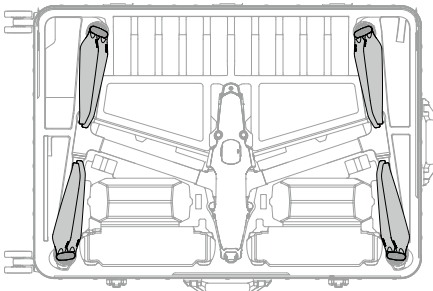
일반 보관: 개봉 시 제품의 상태는 아래와 같습니다.



1. 스크루드라이버
2. 충전 허브 (보관 시 벨트로 고정)
3. 인텔리전트 배터리
4. 조종기 스트랩/문서
5. 기체 본체
6. 접이식 퀵 릴리즈 프로펠러(그림과 같이 보관)
7. 짐벌 카메라 박스 (짐벌 카메라 포함)
8. 케이블/짐벌 댄퍼
9. 조종기
10. DJI PROSSD
11. 렌즈 박스

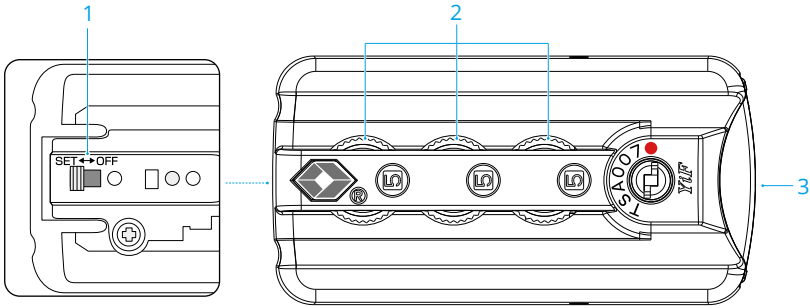
프로펠러가 장착된 기체 보관: 프로펠러가 장착된 상태로 기체를 보관하는 것은 임시 운반에만 적합합니다. 프로펠러 또는 트롤리 캐리어 손상을 방지하려면 아래 그림에 따라 보관하십시오. 장기 보관을 위해서는 프로펠러를 분리하여 접은 후 트롤리 캐리어의 해당 보관 칸에 넣어두는 것이 좋습니다.

짐벌 카메라 및 렌즈 박스 보관: 트롤리 캐리어에 넣고 벨트로 묶습니다.



• 짐벌 카메라와 렌즈 박스를 넣은 후에는 충전 허브를 트롤리 캐리어에 넣을 수 없습니다.

트롤리 캐리어 잠금장치



- 1. 재설정 스위치
- 2. 다이얼
- 3. 버튼

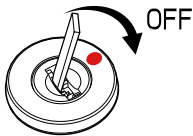
조합 코드 설정

조합 코드는 000으로 기본 설정되어 있습니다. 조합 코드를 재설정하려면 아래 단계를 따르십시오.

- 1. 잠금장치 후면의 재설정 스위치를 SET으로 토글합니다.
- 2. 다이얼을 조정하여 원하는 조합 코드를 설정합니다.
- 3. 재설정 스위치를 OFF로 토글하여 설정을 종료합니다.
- 4. 새로운 조합 코드를 잘 기억해 두십시오.

조합 코드 사용

- 1. 다이얼을 올바른 숫자로 조정하고 버튼을 눌러 잠금장치를 엽니다.
- 2. 잠금장치를 아래로 누르고 다이얼을 임의의 숫자로 조정하여 트롤리 캐리어를 잠급니다.



잠금장치 실린더가 열리면, 도구를 사용하여 해당 실린더를 화살표 방향으로 빨간색 점 위치로 돌려 다시 잠급니다.

💡 잠금장치 실린더에 삽입할 수 있는 모든 도구는 사용할 수 있습니다.

문제 해결 절차

1. 첫 비행 전에 배터리를 사용할 수 없는 이유는 무엇입니까?
배터리는 처음 사용하기 전에 충전하여 활성화해야 합니다.
2. 비행 중 짐벌 드리프트 문제를 해결하는 방법은 무엇입니까?
DJI Pilot 2에서 IMU와 컴파스를 캘리브레이션합니다. 문제가 계속되면 DJI 고객센터로 문의하십시오.
3. 기능 없음
충전한 후에 인텔리전트 배터리와 조종기가 작동하는지 확인하십시오. 문제가 계속되면 DJI 고객센터로 문의하십시오.
4. 전원 켜기 및 시작 문제
배터리에 전력이 있는지 확인하십시오. 있는 경우에도 정상적으로 시작할 수 없으면 DJI 고객센터로 문의하십시오.
5. SW 업데이트 문제
사용자 매뉴얼의 지침에 따라 펌웨어를 업데이트합니다. 펌웨어 업데이트가 실패할 경우, 모든 기기를 재시작 후 다시 시도해 주십시오. 문제가 계속되면 DJI 고객센터로 문의하십시오.
6. 공장 기본값 또는 마지막으로 알려진 작동 구성으로 재설정하는 절차
DJI Pilot 2 앱을 사용하여 공장 기본값으로 재설정합니다.
7. 종료 및 전원 끄기 문제
DJI 고객센터 문의.
8. 안전하지 않은 조건에서 부주의한 취급 또는 보관을 감지하는 방법
DJI 고객센터 문의.

위험 및 경고

기체가 전원을 켜 후 위험을 감지하면 DJI Pilot 2에 경고 메시지가 표시됩니다.

아래 상황 목록에 주의하십시오.

1. 위치가 이륙에 적합하지 않은 경우.
2. 비행 중 장애물이 감지된 경우.
3. 위치가 착륙에 적합하지 않은 경우.
4. 컴파스와 IMU에 간섭이 발생하여 캘리브레이션이 필요한 경우.
5. 알람 메시지가 표시되면 화면의 지시를 따릅니다.

폐기

기체 및 조종기 폐기 시에는 전자기기와 관련된 현지 규정을 준수하십시오.



배터리 폐기

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

과방전 후 전원이 켜지지 않는 경우 즉시 배터리를 폐기하십시오.

배터리의 배터리 잔량 버튼 버튼이 비활성화되어 있고 배터리를 완전히 방전시킬 수 없는 경우, 전문 배터리 폐기/재활용 기관에 연락하여 자세한 도움을 받으십시오.

C3 인증

Inspire 3는 C3 인증을 준수하며, 유럽경제지역(EEA, 즉 EU와 노르웨이, 아이슬란드 및 리히텐슈타인)에서 Inspire 3를 사용하는 경우 몇 가지 요구 사항 및 제한 사항이 있습니다.

UAS 분류	C3
사운드 출력 레벨	98 dB(A)
최대 프로펠러 속도	7100 RPM
최대 크기(페이로드 설치 및 프로펠러 회전 포함)	랜딩 기어 올린 상태: 860.7×927.71×508.85 mm 랜딩 기어 내린 상태: 1011.69 × 800.6 × 369.29 mm

MTOM 설명

배터리 2개, 짐벌 카메라, 렌즈(벨런싱 링 및 후드 포함), DJI PROSSD 및 프로펠러 4개를 포함하는 Inspire 3(모델 T740)의 MTOM은 C3 요구 사항을 준수하는 4310g 이하입니다.

사용자는 MTOM C3 요구 사항을 준수하기 위해 아래 지침을 따라야 합니다. 그렇지 않으면 기체를 C3 UAV로 사용할 수 없습니다.

- 1. 기체에 다른 페이로드를 추가하지 마십시오. 모든 비행에서 MTOM이 4310g을 초과하지 않는 것을 확인하십시오.
- 2. 인텔리전트 배터리 또는 프로펠러 등의 부품에 승인되지 않은 교체용 부품을 사용하지 마십시오.
- 3. 기체를 개조하지 마십시오.

Direct Remote ID (다이렉트 원격 ID)

- 1. 운반 방법: Wi-Fi 비콘.
- 2. 기체에 UAS Operator Registration Number(UAS 파일럿 등록 번호)를 업로드하는 방법: 'DJI Pilot 2 > GEO 구역 지도 > UAS 원격 식별'에 들어간 다음, UAS 파일럿 등록 번호를 업로드합니다.

승인된 액세서리를 포함한 품목 목록

부품	무게	크기
Zenmuse X9-8K Air 짐벌 카메라	약 516 g	127.5×120.6×156.0 mm
DL 18mm F2.8 ASPH 렌즈	약 182 g	Φ64.5×62.8 mm
DL 24mm F2.8 LS ASPH 렌즈	약 178 g	Φ55.0×71.2 mm
DL 35mm F2.8 LS ASPH 렌즈	약 179 g	Φ55.0×71.2 mm
DL 50mm F2.8 LS ASPH 렌즈	약 182 g	Φ55.0×71.2 mm
DL 렌즈 ND4 필터 (Φ46mm)	약 9 g	Φ46 mm
DL 렌즈 ND8 필터 (Φ46mm)	약 9 g	Φ46 mm
DL 렌즈 ND16 필터 (Φ46mm)	약 9 g	Φ46 mm
DL 렌즈 ND32 필터 (Φ46mm)	약 9 g	Φ46 mm
DL 렌즈 ND64 필터 (Φ46mm)	약 9 g	Φ46 mm
DL 렌즈 ND128 필터 (Φ46mm)	약 9 g	Φ46 mm
밸런싱 링	약 9 g	Φ46 mm
DL 렌즈 보호대 (Φ46mm)	약 9 g	Φ46 mm
Inspire 3 접이식 쿼 릴리즈 프로펠러	약 12.7 g	40.6×18 cm
PROSSD 1TB	약 45.5 g	96×29.4×10.3 mm
TB51 인텔리전트 배터리	약 470 g	117.3×90×33.3 mm
TB51 인텔리전트 배터리 충전 허브	약 1680 g	84×97×243.1 mm (접었을 때)
Inspire 3 고공비행용 접이식 쿼 릴리즈 프로펠러	약 13.3 g	40.6×19.3 cm

예비 및 교체용 부품 목록

Inspire 3 접이식 쿼 릴리즈 프로펠러 (1쌍, 모델명: DJI 1671)

Inspire 3 고공비행용 접이식 쿼 릴리즈 프로펠러 (1쌍) (모델: DJI 1676)

TB51 인텔리전트 배터리 (모델명: TB51-4280-23.1)

조종기 경고

기체에서 2초 이상 연결이 끊어지면 조종기 표시등이 빨간색으로 켜집니다.

DJI Pilot 2는 기체와 연결이 끊어지면 경고 메시지를 표시합니다.

조종기의 전원은 켜지만 터치스크린을 끄고 기체에 연결하지 않은 상태로 5분 동안 사용하지 않으면 경고음이 발생합니다. 30초 후에 자동으로 전원이 꺼집니다. 경고음을 끄려면 조종 스틱을 움직이거나 다른 조종기 동작을 수행하십시오.

- 조종기와 기타 무선 기기 간의 간섭을 피합니다. 근처 모바일 기기의 Wi-Fi를 켜는지 확인하십시오. 간섭이 있는 경우 최대한 빨리 기체를 착륙시키십시오.
- 조종기를 사용하여 비행 중 모니터링할 때 조명 조건이 너무 밝거나 어두우면 기체를 작동하지 마십시오. 비행 중 직사광선이 비치는 곳에서 조종기를 사용할 때 디스플레이 밝기를 올바르게 조정할 책임은 사용자에게 있습니다.
- 예기치 않은 작동이 발생하면 조종 스틱에서 손을 떼거나 비행 일시 정지 버튼을 누르십시오.

C3 펌웨어 버전 정보

기체 펌웨어	v01.00.00.10
조종기 펌웨어	v01.04.03.00
TB51 인텔리전트 배터리	v04.01.00.51
DJI Pilot 2	v5.0.1.10

추적성을 위한 보다 자세한 펌웨어 업데이트 정보는 Inspire 3 Pro 릴리즈 노트를 참조하십시오.
www.dji.com/inspire-3/downloads

GEO 인식

드론 GEO 구역 및 DJI GEO 구역

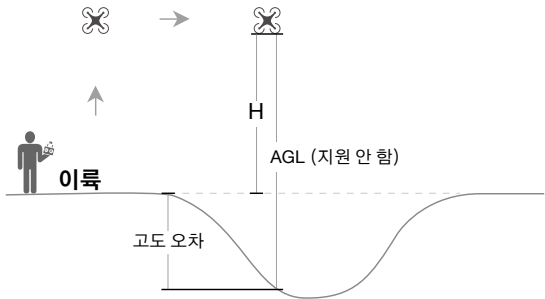
DJI는 안전한 비행 환경을 유지하기 위해 최선을 다하고 있습니다. 여기에는 EU 국가 당국이 정의한 현지 규정 및 UGZ(Unmanned Geographical Zone)를 준수하는 것이 포함됩니다. DJI는 비행이 문제를 야기할 수 있는 규제 지역 등의 광범위한 지리적 구역을 포함하는 자체 GEO(Geospatial Environment Online) 시스템을 보유하고 있습니다. DJI의 GEO 시스템은 수년 동안 성공적으로 운영되며, 공식 UGZ 데이터베이스가 없는 경우에도 비행 안전과 공공 안전을 효과적으로 보호했습니다.

여전히 많은 국가에서는 UGZ를 사용할 수 없으므로 향후 DJI GEO 구역은 EU UGZ와 공존할 것입니다. 현지 규정과 작동하려는 지역의 비행 제한을 확인할 책임은 사용자에게 있습니다.

매뉴얼과 DJI 공식 웹사이트에 언급된 GEO 구역은 규정에서 요구하는 GEO 인식 기능을 위한 UGZ가 아니라 DJI GEO 구역 및 지오펜싱 기능을 의미합니다.

AGL(Above Ground Level) 설명

GEO 인식의 수직 제한에는 AMSL 고도 또는 AGL 고도를 사용할 수 있습니다. 이 두 참조 간의 선택은 각 UGZ에 대해 개별적으로 지정됩니다. AMSL 고도와 AGL 고도는 본 제품에서는 지원되지 않습니다. H(높이)는 앱 카메라 뷰에 표시되며, 기체 이륙 지점에서 기체까지의 높이입니다. 이륙 지점 위의 높이는 근사치로 사용될 수 있지만 특정 UGZ에 정해진 고도/높이와 다소 다를 수 있습니다. 원격 조종사는 UGZ의 수직 한계를 위반하지 않을 책임이 있습니다.



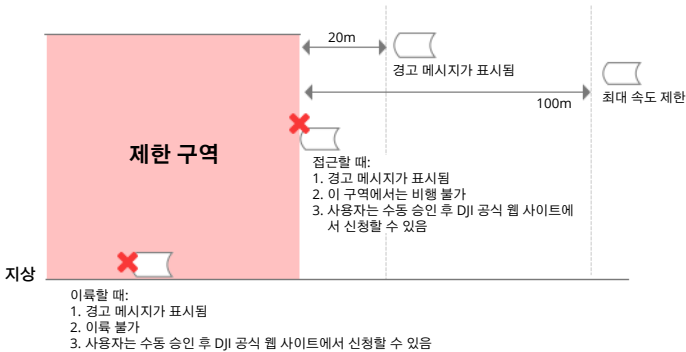
지오펀싱 기능이 있는 DJI GEO 구역

DJI GEO 구역은 7개의 범주로 나뉘며 그 중 5개만 유효합니다. 동일한 위치에 둘 이상의 제한사항이 설정된 경우, 생성된 경고 알림은 다음 순서로 표시됩니다.

제한 구역 > 허가 구역 > 고도 제한 구역 > 경고 강화 구역 > 경고 구역

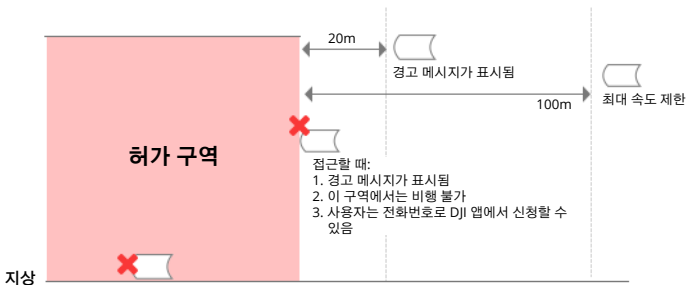
제한 구역

DJI 앱에서 빨간색으로 나타납니다. 사용자에게 경고 메시지가 표시되고 비행이 금지됩니다. UA(무인항공기)는 이 구역에서 비행하거나 이륙할 수 없습니다. 제한 구역을 잠금 해제하려면 flysafe@dji.com에 문의하거나 <https://fly-safe.dji.com/>에서 'A 구역 잠금 해제'로 이동하십시오.



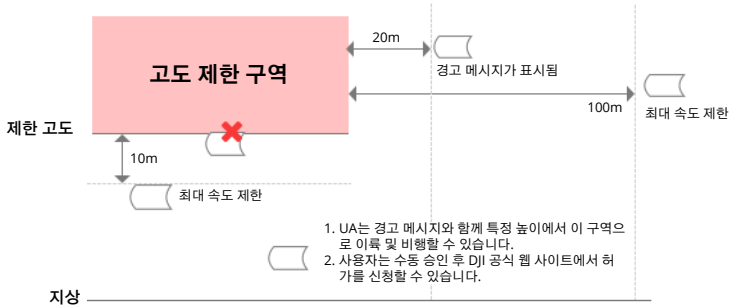
허가 구역

앱에서 파란색으로 나타납니다. 사용자에게 경고 메시지가 표시되며 기본적으로 비행이 제한됩니다. UA는 허가받지 않고 이러한 구역에서 비행 또는 이륙할 수 없습니다. DJI 공인 계정을 가진 허가받은 사용자들은 허가 구역 잠금을 해제할 수 있습니다.



고도 제한 구역

고도 제한 구역은 제한 고도가 있는 구역이며 지도에 회색으로 표시됩니다. 접근할 경우 DJI 앱에서 사용자에게 경고 메시지가 표시됩니다.



경고 강화 구역

드론이 이 구역의 가장자리에 도달하면 경고 메시지가 표시됩니다.



경고 구역

드론이 이 구역의 가장자리에 도달하면 경고 메시지가 표시됩니다.



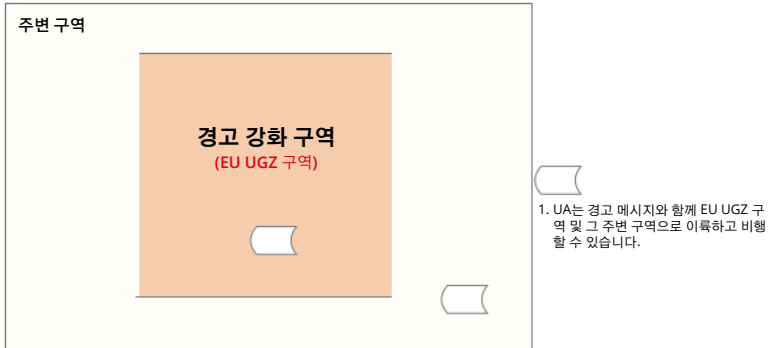
규제 제한 구역

현지 규정 및 정책에 따라 일부 특수 구역 범위 내에서 비행이 금지됩니다. (예: 교도소)

경량 UAV 비행 승인 구역(중국):

비행 승인 구역의 경우, 고도 120m 이하로 비행하는 경량 UAV의 조종사는 비행 허가를 받을 필요가 없습니다. 고도 120m를 초과하여 비행 승인 구역, 또는 비행 승인 구역 이외의 GEO 구역에서 중형 UAV를 비행하려는 조종사는 이륙하기 전에 UTMIS를 통해 허가를 받아야 합니다.

GEO 인식 기능을 위한 UGZ 구역



EASA 알림

사용하기 전에 패키지에 포함된 드론 정보 알림 문서를 반드시 읽으십시오.

추적성에 대한 자세한 EASA 알림 정보를 보려면 아래 주소로 이동하십시오.

<https://www.easa.europa.eu/en/document-library/general-publications/drones-information-notices>

원본 지침

본 매뉴얼은 SZ DJI Technology, Inc.에서 제공한 것으로 내용은 변경될 수 있습니다.
Lobby of T2, DJI Sky City, No. 53 Xianyuan Road, Xili Community, Xili Street, Nanshan District, Shenzhen, China, 518057

FAR 원격 ID 준수 정보

기체는 14 CFR Part 89의 요구 사항을 준수합니다.

- 기체는 이륙 전에 원격 ID 시스템의 비행 전 자체 테스트(PFST)를 자동으로 시작하며 PFST를 통과하지 못하면 이륙할 수 없습니다^[1]. 원격 ID 시스템의 PFST 결과는 DJI Pilot 2와 같은 DJI 비행 제어 앱에서 확인할 수 있습니다.

- 기체는 사전 비행 준비부터 종료될 때까지 원격 ID 시스템 기능을 모니터링합니다. 원격 ID 시스템이 오작동하거나 오류가 발생하면, DJI Pilot 2와 같은 DJI 비행 제어 앱에 알람 정보가 표시됩니다.
- 사용자는 DJI 비행 제어 앱을 전경에서 계속 실행하고, 해당 앱이 항상 조종기의 위치 정보를 얻을 수 있도록 허용해야 합니다.

[1] PFST의 통과 기준은 원격 ID 시스템의 원격 ID 필수 데이터 소스 및 무선 송신기의 하드웨어 및 소프트웨어가 제대로 작동하는 것입니다.

A/S 정보

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

문의사항이 있으십니까?



문의

DJI 고객지원

이 문서의 내용은 언제든지 변경될 수 있습니다.



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

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

DJI 및 INSPIRE는 DJI의 상표입니다.

Copyright © 2023 DJI All Rights Reserved.