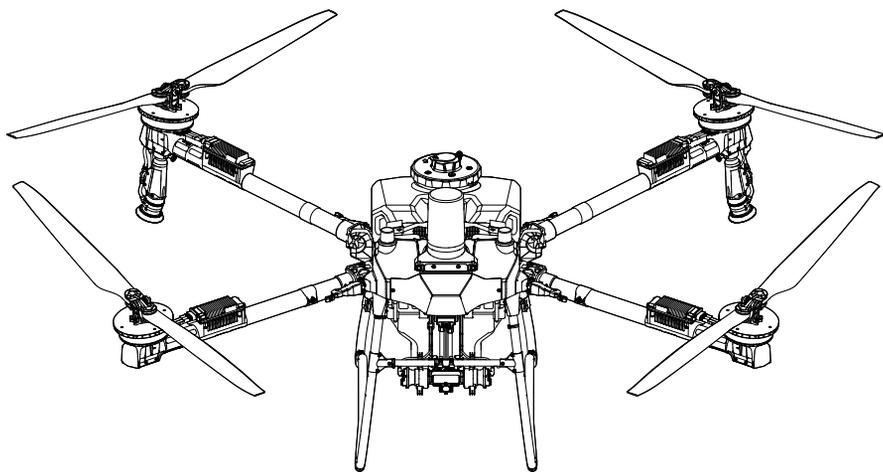


dji AGRAS T70 P

사용자 매뉴얼

v1.0 2025.11





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

각 언어 버전 간에 차이가 있을 경우, 영어 버전이 우선합니다.

🔍 키워드 검색

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

👉 항목으로 이동

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

📖 이 문서 인쇄

이 문서는 고해상도 인쇄를 지원합니다.

정보

💡 기체는 특정 지역에서 플라이트 배터리와 함께 제공되지 않을 수 있습니다. 공식 DJI™ 플라이트 배터리만 구입하십시오. 해당 인텔리전트 플라이트 배터리 사용자 가이드를 읽고 배터리를 취급할 때 안전을 위해 필요한 예방 조치를 취하십시오. DJI는 배터리 오용으로 인해 직간접적으로 발생하는 손상이나 부상에 대해 책임을 지지 않습니다.

⚠️ 이 제품의 작동 온도는 0°~40°C입니다. 이는 더 큰 환경적 가변성을 견뎌야 하는 군용 제품의 표준 작동 온도(-55°C~125°C)에는 부합하지 않습니다. 제품을 올바르게 사용해야 하며, 해당 등급 요건에 맞는 작동 온도 범위에서만 사용해야 합니다.

범례

△ 중요

👉 힌트 및 팁

📖 참조

사용 전 확인할 내용

DJI™는 사용자에게 튜토리얼 동영상과 다음 문서를 제공합니다.

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

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

튜토리얼 동영상

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



<https://ag.dji.com/t70/video>

DJI Assistant 2 For MG 다운로드

DJI ASSISTANT™ 2 다운로드:

<https://www.dji.com/downloads/softwares/assistant-dji-2-for-mg>

다운로드 중 DJI SmartFarm

DJI SmartFarm 앱을 다운로드하려면 QR 코드를 스캔하십시오. 이는 운영을 위한 종합적인 서비스 지원을 제공합니다.



목차

정보	2
범례	2
사용 전 확인할 내용	2
튜토리얼 동영상	3
DJI Assistant 2 For MG 다운로드	3
다운로드 중 DJI SmartFarm	3
1 일반 정보 및 시스템 설명	8
1.1 처음 사용	8
충전	8
조종기 준비	8
안테나 조정	8
RTK 동글 마운팅	9
기체 준비	9
활성화	10
1.2 기체	10
소개	10
T70P	10
추진 시스템	11
안전 시스템	11
감지 범위	11
장애물 회피 기능	11
지형 추적 및 우회 기능 사용	12
레이더 사용 안내	12
비전 시스템 사용 유의 사항	13
기체 LED	14
기체 상태 표시등	14
스포트라이트	14
비행 모드	14
기체 RTK	15
RTK 활성화/비활성화	15
사용자 정의 네트워크 RTK	15
1.3 컨트롤 스테이션	16
조종기	16
소개	16
배터리 충전	17
조종기 사용	18
조종기 LED	20
조종기 경고	21

최적 전송 구역	21
조종기 연동	21
HDMI 설정	22
스트랩 설치	22
DJI Agras 앱	22
홈 화면	23
작업 뷰	24
1.4 명령 및 제어 연동	25
2 성능 및 제한	26
2.1 성능	26
T70P	26
2.2 금지된 조작	27
2.3 비행 환경 요건	27
3 표준 절차	29
3.1 공역 환경	29
GEO(Geospatial Environment Online) 시스템	29
GEO 구역	29
비행 제한	29
비행 고도 및 거리 제한	30
3.2 비행 컨트롤러 및 통신에 대한 간섭	31
3.3 콤팩스 캘리브레이션	32
3.4 기본 비행	32
비행 전 체크리스트	32
모터 시동 및 정지	33
모터 시동	33
모터 정지	33
비행 중 모터 정지	34
이륙	34
착륙	35
3.5 크루즈/비행 조종	35
기체 제어	35
작동 모드	36
리턴 투 홈	36
유의 사항	37
스마트 RTH	37
저전력 RTH	37
페일세이프 RTH	38
RTH 진행 중 장애물 회피	38
착륙 보호 기능	38
3.6 비행 기록계	39

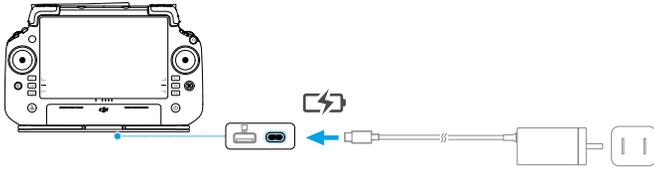
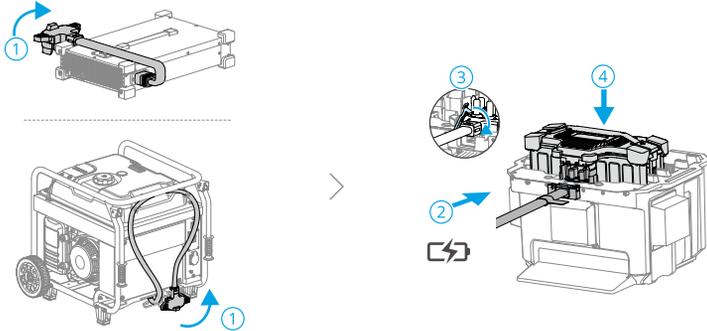
3.7	보관, 운반 및 유지 보수	39
	보관 및 운반	39
	점검	39
4	비상 절차	40
4.1	장애물 회피	40
4.2	배터리 매우 부족/심각한 과열 경고	40
4.3	내비게이션 시스템 끊김	40
4.4	C2 연동 끊김	40
4.5	단일 추진 시스템 고장	40
4.6	기체 제어 불가	41
4.7	기체 추락	41
4.8	플라이어웨이	41
4.9	화재	42
5	작업	43
5.1	유량계 캘리브레이션	43
5.2	매핑 작업	43
	작업 절차	43
	재구성 결과 적용	44
5.3	분사 작업	44
	처방 지도 다운로드	44
	다운로드/가져오기 작업	45
	작업 계획	45
	경로 작업 계획	45
	과수 작업 계획	45
	유의 사항	46
	작업 수행	46
	경로/과수 작업 수행	46
	A-B 경로 작업 수행	47
	멀티태스킹	49
	수동 작업	49
5.4	작동 재개	49
	중단지점 기록	50
	재개 절차	50
	스마트 재시작	50
	작동 재개	50
5.5	빈 탱크 경고	51
6	인텔리전트 플라이트 배터리	53
6.1	소개	53
6.2	경고	53

6.3	공냉식 히트 싱크 사용	54
6.4	LED 패턴	55
	배터리 잔량 확인	55
	배터리 잔량 LED	56
	배터리 오류 LED 패턴	56
6.5	보관 및 운반	57
6.6	점검	57
6.7	폐기	58
7	부록	59
7.1	사양	59
7.2	펌웨어 업데이트	59
	DJI Agras 사용	59
	DJI ASSISTANT 2 사용	59
	유의 사항	60
7.3	강화된 전송 사용	60
	nano-SIM 카드 삽입	61
	DJI 셀룰러 동글의 설치	61
	강화된 전송 사용	62
	보안 전략	62
	조종기 사용 유의 사항	62
	4G 네트워크 요구사항	63
7.4	권장 유지 보수 주기	63

1 일반 정보 및 시스템 설명

1.1 처음 사용

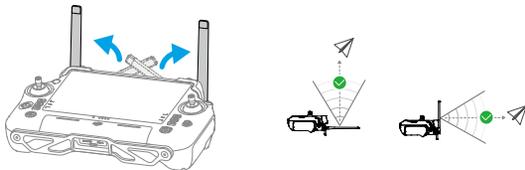
충전



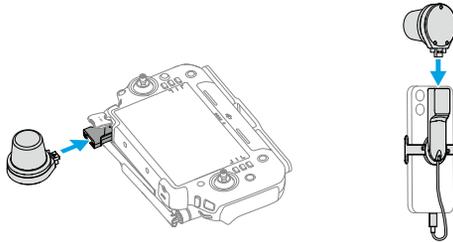
💡 처음 사용하기 전에, 조종기의 내장 배터리를 충전해 활성화해야 합니다. 그렇지 않으면 전원이 켜지지 않습니다. 배터리 잔량 LED가 깜박이기 시작하면서 내장 배터리가 활성화되었음을 표시합니다.

조종기 준비

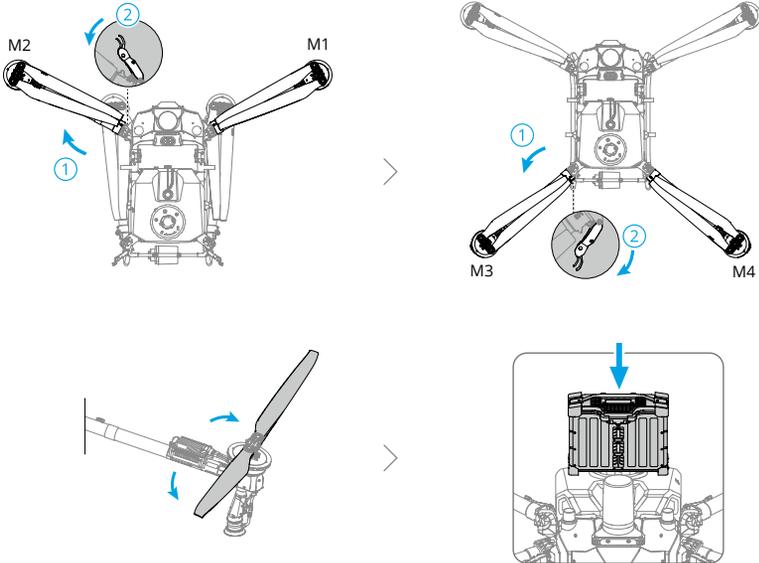
안테나 조정



RTK 동글 마운팅



기체 준비



- ⚠
- 배터리가 기체에 단단히 연결되어 있는지 확인하십시오. 배터리는 기체의 전원이 꺼져 있을 때만 삽입하거나 분리하십시오.
 - 배터리를 분리하려면, 클램프를 누른 채로 배터리를 위로 들어 올립니다.
 - 암을 접을 때는 펼친 순서의 반대로 접고, 기체 양쪽의 보관 클램프에 암이 고정되어 있는지 확인하십시오. 그렇지 않으면 암이 손상될 수 있습니다.

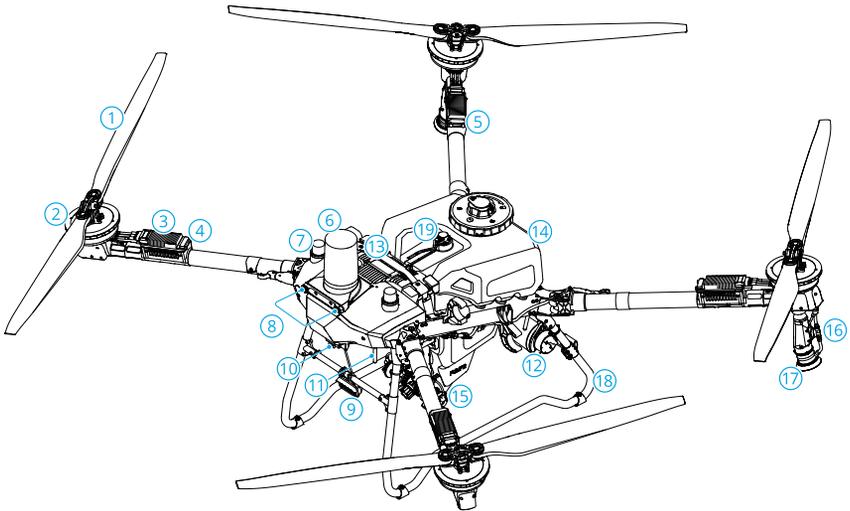
활성화

처음 사용하기 전에 기체와 조종기를 활성화해야 합니다. 전원 버튼을 한 번 누른 다음 다시 길게 눌러 기기의 전원을 켭니다. 화면의 지시에 따라 활성화합니다. 활성화 중에 조종기가 인터넷에 액세스할 수 있는지 확인하십시오.

1.2 기체

소개

T70P



- | | |
|---------------------|----------------------------|
| 1. 프로펠러 | 10. FPV 카메라 |
| 2. 모터 | 11. 외부 OCUSYNC™ 이미지 전송 안테나 |
| 3. 전자식 속도 제어기 (ESC) | 12. 후방 레이더 |
| 4. 전면 표시등 | 13. 인텔리전트 플라이트 배터리 |
| 5. 후면 표시등 | 14. 분무 탱크 |
| 6. 전방 레이더 | 15. 송액 펌프 |
| 7. 온보드 D-RTK™ 안테나 | 16. 분사관 |
| 8. 비전 시스템 | 17. 스프링클러 |
| 9. 스포트라이트 | 18. 랜딩 기어 |

19. 수위 게이지

추진 시스템

추진 시스템은 안정적이고 강력한 추력을 제공하기 위해 모터, ESC 및 접이식 프로펠러로 구성됩니다.

- ⚠️ • 정품 DJI 프로펠러만 사용하십시오. 프로펠러 유형을 혼용하지 마십시오.
- 프로펠러는 소모성 구성품입니다. 필요할 경우 추가 프로펠러를 구매하십시오.
- 모터가 단단히 장착되어 있고 부드럽게 회전하는지 확인하십시오. 모터가 끼어서 원활하게 회전하지 않을 경우 기체를 즉시 착륙시키십시오.
- 전원이 켜질 때 ESC 소리가 정상인지 확인하십시오.

안전 시스템

감지 범위

자세한 정보는 다음 웹사이트를 참조하십시오.

<https://ag.dji.com/t70/specs>

- ⚠️ • 레이더 및 비전 시스템에는 탐지 사각지대가 있습니다. 주의해서 비행하십시오.
- 기체는 감지 범위 밖의 장애물을 감지할 수 없습니다. 주의해서 비행하십시오.
- 효과적인 감지 범위는 장애물의 크기와 재질에 따라 다릅니다. 장애물 감지는 유효 감지 범위 이외의 영역에서 오작동하거나 이용하지 못할 수 있습니다.
- 기체의 하부와 나란히 위치하거나 하부 아래에 있는 장애물 근처에서 작동할 때는 주의하여 비행하십시오.
- 안전을 보장하려면 농경지를 계획할 때 전선 및 기울어진 전선과 같은 물체를 장애물로 표시하는 것이 좋습니다.

장애물 회피 기능

‘Operation View(작업 뷰)’에서  >  아이콘을 눌러 ‘Sensing Settings(감지 설정)’로 들어가 ‘Multidirectional Obstacle Avoidance(다방향 장애물 회피)’를 활성화하십시오. 활성화하면 장애물 감지 시 기체가 장애물 회피 모드를 활성화합니다. 사용자는 앱의 알림 메시지에 따라 기체를 제어하여 장애물에서 멀어지는 방향으로 비행할 수 있습니다.

- ⚠️ • 전선, 작은 장애물, 랜딩 기어와 동일한 수준에 있는 물체와 같은 일부 시나리오에서는 장애물 감지 기능이 비효율적일 수 있습니다. 주의해서 비행하십시오. 비행 사고를 방지하기 위해 필요 시 기체를 수동으로 제어하십시오.

지형 추적 및 우회 기능 사용

'Operation View(작업 뷰)'에서  >  아이콘을 눌러 'Sensing Settings(감지 설정)'로 들어가 시나리오를 'Flatland(평지)', 'Hill/Orchard(언덕/과수원)' 또는 'Water(물)'로 선택하고 'Altitude Stabilization(고도 안정화)' 및 'Obstacle Bypassing(장애물 우회)'를 적절히 활성화하십시오. 기체는 지형을 자동으로 따르며 작물 위의 설정된 고도에 따라 비행 중 고도를 조정하고 감지된 장애물을 우회합니다. 조종 스틱을 움직이면 자동 우회를 일시 중지할 수 있습니다. 기체가 자동으로 장애물을 피하는 데 실패하면 제자리에서 호버링합니다. 사용자는 기체를 제어해 장애물을 수동으로 우회할 수 있습니다.

-  • 실제 환경에 따라 시나리오를 선택하십시오. 그렇지 않으면 기체는 작물 위의 설정된 고도를 유지할 수 없거나 장애물 우회에 실패할 수 있습니다.
- 수동 모드에서는 장애물 우회가 불가능합니다. 기체가 장애물을 만나면 자동으로 우회하는 대신 제자리에서 호버링합니다.
- 야간 비행 시, 어두운 지역에서 또는 비전 카메라가 더러울 때는 기체가 지형 추적을 위해 레이더를 사용합니다. 주의해서 비행하십시오.
- 추가 스프링클러를 장착한 후, 비전 시스템의 성능이 분사 물방울로 인해 영향을 받을 수 있습니다. 주의해서 비행하십시오.
- 전선 또는 작은 장애물과 같은 일부 시나리오에서는 기체가 장애물을 성공적으로 우회하지 못할 수 있습니다. 사용자는 기체를 제어해 장애물을 수동으로 우회할 수 있습니다.
- 기체가 물 위를 비행할 때 고도 안정화 시스템에 영향을 받을 수 있습니다. 주의해서 비행하십시오. 기체의 사고를 방지하기 위해 상대 비행 고도는 2m를 초과해야 합니다.

레이더 사용 안내

-  • 전원이 켜 있을 때 혹은 비행 직후 뜨거워질 수 있으므로 레이더 모듈의 부분을 만지거나 그곳에 손이나 신체가 닿는 일이 없도록 하십시오.
- 기체를 항상 완전히 제어하고 레이더 모듈과 앱에 전적으로 의존하지 마십시오. 기체를 항상 VLOS 내에 유지하십시오. 사용자의 재량에 따라 기체를 수동으로 작동하여 장애물을 피하십시오.
- 수동 작동 모드에서, 사용자는 기체를 완벽하게 제어할 수 있습니다. 작동 중에 비행 속도와 방향에 주의합니다. 주변 환경을 인지하고 레이더 모듈의 사각지대를 피합니다. 주변 환경에 따라 레이더 모듈을 적절히 사용하십시오.
- 장애물 회피 기능은 자세 모드에서 비활성화됩니다.
- 레이더 감지 성능이 제한된 상태로 다음 물체를 만나면 주의하여 비행하십시오.
 - 기울어진 선, 10°를 초과하는 각도로 상당히 기울어진 전선주 또는 기체의 비행 방향에 대해 기울어진 각도로 위치한 전선.
 - 하향 레이더가 물체의 꼭대기 위에 있을 때 수직 기둥 모양의 물체.

- ◆ 송전탑과 같은 복잡한 구조의 물체.
 - 레이더 모듈은 작동 범위 내에서만 기체가 초목으로부터 고정된 거리를 유지하게 할 수 있습니다. 항상 초목과 기체 사이의 거리를 관찰하십시오.
 - 기체가 다음 각도 이상으로 기울어진 표면 위를 비행할 때 각별히 주의하여 조작하십시오.
 - ◆ 10°(≤1m/s)
 - ◆ 6°(≤3m/s)
 - ◆ 3°(≤5m/s)
 - 현지 무선 전송 범위 및 규정을 준수하십시오.
 - 레이더 모듈은 정밀 기기입니다. 레이더 모듈을 누르거나, 치거나, 압력을 가하지 마십시오.
 - 사용하기 전에 레이더 모듈이 깨끗하고 외부 보호 덮개에 균열이 없고, 이가 빠져 있지 않고, 꺼진 곳이 없고, 모양이 정상인지 확인하십시오.
-
- 💡 • 레이더 모듈의 보호 덮개를 깨끗하게 유지하십시오. 다시 사용하기 전에 부드러운 천을 물에 적셔 표면을 닦고 공기로 말리십시오.

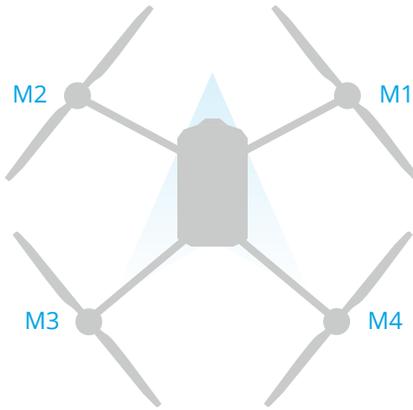
비전 시스템 사용 유의 사항

- ⚠ • 비전 시스템의 성능은 빛의 세기, 비행하는 표면의 패턴이나 질감에 영향을 받습니다. 다음 상황에서는 주의해서 기체를 작동시키십시오.
 - ◆ 모노크롬 표면(예: 완전한 검은색, 흰색, 빨간색 또는 녹색 표면) 근처에서 비행하는 경우.
 - ◆ 반사가 잘 되는 표면 위로 비행하는 경우.
 - ◆ 물 또는 투명한 표면 위로 비행하는 경우
 - ◆ 조명이 자주 또는 심하게 변하는 영역에서 비행하는 경우.
 - ◆ 극도로 어둡거나(<5럭스) 밝은(>10,000럭스) 표면 근처에서 비행하는 경우.
 - ◆ 동일한 패턴이나 질감이 반복되거나 특히 드문드문한 패턴이나 질감이 있는 표면 위로 비행하는 경우
 - ◆ 명확한 패턴 또는 질감이 없는 표면 위로 비행하는 경우.
 - 비전 시스템의 카메라를 항상 깨끗하게 유지하십시오.
-
- 💡 • 비전 시스템 표면의 먼지 및 기타 이물질을 청소하기 전에 기체의 전원을 끄고 깨끗하고 부드러운 천으로 닦으십시오.

기체 LED

기체 상태 표시등

프레임 양에는 M1~M4로 표시된 LED가 있습니다. 프레임 양 M1 및 M2의 LED는 기체 전면을 나타내기 위해 빨간색으로 천천히 깜박이는 전방 LED입니다. 프레임 양 M3 및 M4의 LED는 기체 후면을 나타내기 위해 녹색으로 천천히 깜박이는 후방 LED입니다. 기체가 지상에 있을 때 모든 LED는 꺼집니다. 모터가 회전하기 시작하면, 전방 LED가 빨간색으로 빠르게 깜박이고 후방 LED는 녹색으로 빠르게 깜박입니다. 즉시 이륙해야 합니다.



스포트라이트

기체는 비행 안전을 강화하기 위해 스포트라이트를 장착하고 있습니다. 'Operation View(작업 뷰)로 이동하고  >  아이콘을 눌러 스포트라이트를 활성화/비활성화하십시오.

 스포트라이트를 사용 중일 때는 눈 부상을 방지하기 위해 직접 바라보지 마십시오.

비행 모드

일반(N/F) 모드: 정밀 호버링 및 포지셔닝이 가능합니다. RTK 모듈이 활성화되면 센티미터 수준의 포지셔닝이 가능합니다.

자세(S) 모드: 정밀 호버링이 불가능하며 기체는 고도만 유지할 수 있습니다. A 모드의 비행 속도는 풍속과 같은 기체의 주변 환경에 따라 달라집니다.

자세 모드 경고

A 모드에서 기체는 스스로 위치 조정을 할 수 없으며 주변 환경에 쉽게 영향을 받아 수평 이동이 발생할 수도 있습니다. 기체의 위치를 지정하려면 조종기를 사용하십시오.

자세 모드에서는 기체 조종이 어려울 수 있습니다. 기체를 자세 모드로 전환하기 전에 이 모드에서 편안하게 비행해야 합니다. 통제력을 잃고 잠재적 위험을 야기할 수 있으므로 기체를 너무 멀리 비행하지 마십시오. GNSS 신호가 약한 지역 또는 협소한 공간에서 비행하지 마십시오. 그렇지 않으면 기체가 A 모드로 들어가 잠재적 비행 위험을 초래합니다. 가능한 한 빨리 안전한 장소에 기체를 착륙시키십시오.

기체 RTK

기체에 내장된 RTK 모듈은 금속 구조물과 고압선의 강한 자기 간섭을 견딜 수 있어 안전하고 안정적인 비행을 보장합니다. D-RTK 제품(별도 판매) 또는 DJI 승인 네트워크 RTK 서비스와 함께 사용하면 더욱 정확한 위치 정보를 얻을 수 있습니다.



- 액세서리 사용 설명서를 보고 제품 사용 방법을 알아보려면 <https://ag.dji.com/t70/downloads>를 방문하십시오.

RTK 활성화/비활성화

사용하기 전에 항상 RTK 기능이 활성화되어 있고 RTK 신호 소스가 올바르게 설정되었는지 확인하십시오. 그렇지 않으면 RTK를 포지셔닝에 사용할 수 없습니다. **'Operation View(작업 뷰) > ✨ > RTK'**로 이동하여 설정을 확인하십시오.

RTK를 사용하지 않을 때 RTK 포지셔닝을 비활성화합니다. 그렇지 않으면, 차동 데이터가 없을 때 기체가 이륙할 수 없습니다.

사용자 정의 네트워크 RTK

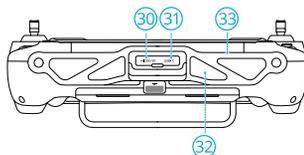
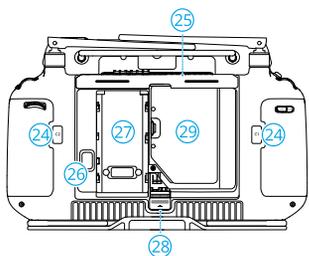
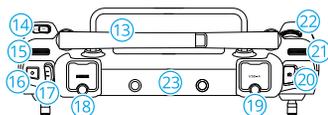
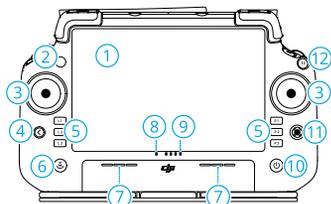
타사 제공업체의 네트워크 RTK 서비스를 사용할 때는 아래 지침을 따라 설정하십시오.

1. 조종기가 인터넷에 연결되어 있는지 확인하십시오.
2. **'Operation View(작업 뷰) > ✨ > RTK'**로 이동하여 RTK 신호 소스로 **'Custom Network RTK(맞춤 설정 네트워크 RTK)'**를 선택합니다. **'Edit(편집)'**을 한 번 누르고 필요한 매개변수를 입력합니다.
3. 서버 연결을 기다립니다. 앱의 **'Operation View(작업 뷰)'** 상단에 있는 RTK 상태 아이콘이 녹색으로 바뀌면 기체가 서버에서 RTK 데이터를 획득하고 사용했다는 의미입니다.

1.3 컨트롤 스테이션

조종기

소개

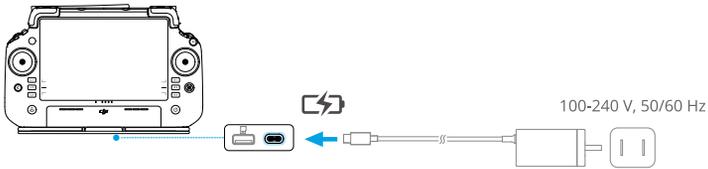


- | | |
|---|--|
| <ul style="list-style-type: none"> 1. 터치스크린 2. 연결 상태 LED 3. 조종 스틱 4. 뒤로가기 버튼 5. L1/L2/L3/R1/R2/R3 버튼
앱에서 이러한 물리적 버튼 근처에 버튼이 표시되거나 앱의 알림 메시지에 L1/L2/L3/R1/R2/R3가 포함된 경우, 터치 스크린을 누르는 대신 조종기의 해당 버튼을 눌러 작동합니다. 6. 리턴 투 홈(RTH) 버튼 7. 마이크 8. 상태 LED 9. 배터리 잔량 LED 10. 전원 버튼 | <ul style="list-style-type: none"> 11. 5D 버튼 12. 비행 일시 정지 버튼 13. 외장 안테나 14. 사용자 설정 C3 버튼 15. 왼쪽 다이얼 16. 분사/살포 버튼 17. 비행 모드 전환 스위치 18. HDMI™ 포트 19. USB-A 포트
RTK 동글, 인텔리전트 충전기 또는 다가능 인버터 발전기와 같은 기기를 연결합니다. 20. FPV/지도 전환 버튼 21. 오른쪽 다이얼 22. 스크롤 휠 23. 내장 안테나 |
|---|--|

- | | |
|------------------------|-------------------|
| 24. C1/C2 버튼 | 29. 동글 함 |
| 25. 후면 커버 | 30. microSD 카드 슬롯 |
| 26. 배터리 분리 버튼 | 31. USB-C 포트 |
| 27. 배터리 함 | 32. 흡기구 |
| WB37 인텔리전트 배터리 설치용입니다. | 33. 브래킷 |
| 28. 후면 커버 분리 버튼 | |

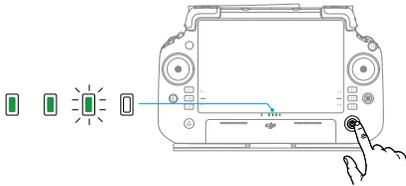
배터리 충전

- ⚠ • DJI 65W 휴대용 충전기를 사용하여 조종기를 충전합니다. 그렇지 않다면, 현지에서 인증 받은 최대 정격 전력 65W, 최대 전압 20V의 USB-C 충전기를 사용합니다.
- 과방전을 방지하기 위해 최소한 3개월마다 한 번씩 배터리를 충전하십시오. 장기간 보관 하면 배터리가 고갈됩니다.



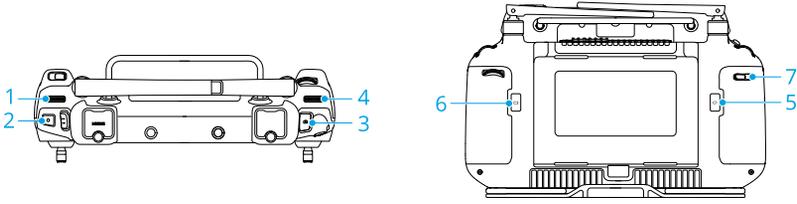
배터리 잔량 확인

내부 배터리 잔량을 확인하려면 조종기의 전원 버튼을 한 번 누릅니다.



조종기 사용

분사 시스템 제어



1. 왼쪽 다이얼

수동 작업 모드에서 왼쪽으로 돌리면 분사 속도가 감소하고, 오른쪽으로 돌리면 분사 속도가 증가합니다.* 앵은 현재 분사 속도를 표시합니다.

* 분사 속도는 스프링클러 모델 및 액체의 점도에 따라 다를 수 있습니다.

2. 분사/살포 버튼

수동 작업 모드에서 분사를 시작하거나 중지하려면 누릅니다.

3. FPV/지도 전환 버튼

DJI Agras 'Operation View(작업 뷰)'에서 FPV와 지도 뷰 사이를 전환하려면 누릅니다.

4. 오른쪽 다이얼

기체가 매핑 작동을 수행하지 않을 때 다이얼을 돌려 FPV 카메라의 틸트를 조정합니다.

5. 버튼 C1

누르면 경로(A-B) 작업에서 경로의 지점 A를 기록하거나 수동 플러스 작업에서 기체를 왼쪽으로 조종합니다.

6. C2 버튼

누르면 경로(A-B) 작업에서 경로의 지점 B를 기록하거나 수동 플러스 작업에서 기체를 오른쪽으로 조종합니다.

7. C3 버튼

DJI Agras 앱에서 'Operation View(작업 뷰)'의  >  아이콘을 눌러 이 버튼의 기능을 맞춤 설정합니다.

사용자 설정 버튼

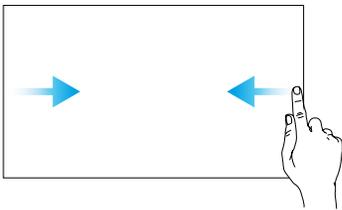
L1, L2, L3, C3 및 5D 버튼은 맞춤 설정할 수 있습니다. DJI Agras를 열고 'Operation View(작업 뷰)'에 들어갑니다.  >  아이콘을 눌러 이 버튼의 기능을 구성합니다.

버튼 조합

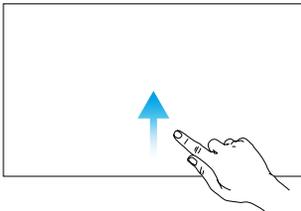
일부 자주 사용하는 기능은 버튼 조합을 사용하여 활성화할 수 있습니다. 뒤로가기 버튼과 다른 버튼을 동시에 사용해 특정 기능을 실행합니다.

버튼 조합	설명
뒤로가기 버튼 + 왼쪽 다이얼	화면 밝기 조정
뒤로가기 버튼 + 오른쪽 다이얼	시스템 볼륨 조정
뒤로가기 버튼 + 분사 버튼	화면 녹화
뒤로가기 버튼 + FPV/지도 전환 버튼	화면 캡처
뒤로가기 버튼 + 5D 버튼	위로 토글 - 홈 아래로 토글 - 빠른 설정 왼쪽 토글 - 최근 열어 본 앱

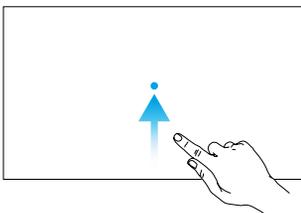
터치스크린 조작



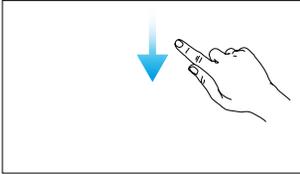
왼쪽 또는 오른쪽에서 화면 중앙으로 밀면 이전 화면으로 돌아갑니다.



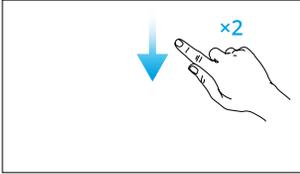
화면 하단에서 위로 밀면 홈페이지로 돌아갑니다.



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



DJI Agras에서 상태 표시줄을 열려면 화면 상단에서 아래로 밀니다. 상태 표시줄은 시간, Wi-Fi 신호 및 조종기 배터리 잔량과 같은 정보를 표시합니다.



DJI Agras에서 '빠른 설정'을 열려면 화면 상단에서 아래로 두 번 밀니다. DJI Agras에 있지 않을 경우 '빠른 설정'을 열려면 화면 상단에서 아래로 한 번 밀니다.

조종기 LED

상태 LED

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

배터리 잔량 LED

배터리 잔량 LED는 조종기의 배터리 잔량을 표시합니다.

배터리 잔량 LED	배터리 잔량
	88-100%
	75-87%
	63-74%
	50-62%
	38-49%

배터리 잔량 LED	배터리 잔량
	25-37%
	13-24%
	0-12%

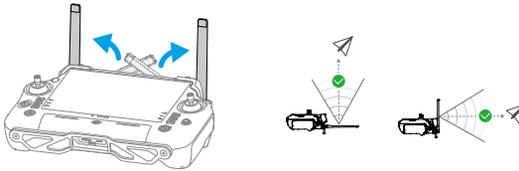
조종기 경고

오류 경보 또는 경고가 발생하면 조종기가 진동하거나 삐소리가 납니다. 자세한 내용은 터치스크린 또는 DJI Agras 앱의 실시간 알림 메시지를 참조하십시오. 일부 경보를 비활성화하려면, 위에서 아래로 밀어 빠른 설정에서 **방해 금지**를 선택합니다.

RTH 중 경고 및 조종기 또는 기체에 대한 배터리 부족 경고를 포함하여 모든 음성 안내 및 경고는 무음 모드에서 비활성화됩니다. 주의해서 비행하십시오.

최적 전송 구역

안테나를 들어 올려서 조정합니다. 조종기의 신호 강도는 안테나 위치의 영향을 받습니다. 조종기의 외부 RC 안테나 방향을 조정하여 컨트롤러와 기체가 최적 전송 구역 내에 있도록 합니다.



조종기 연동

조종기는 기본적으로 기체에 연동됩니다. 연동은 새 조종기를 처음으로 사용하는 경우에만 필요합니다. 연결한 후 전송 거리가 300m에 도달할 수 있는지 사용하기 전에 확인하십시오.

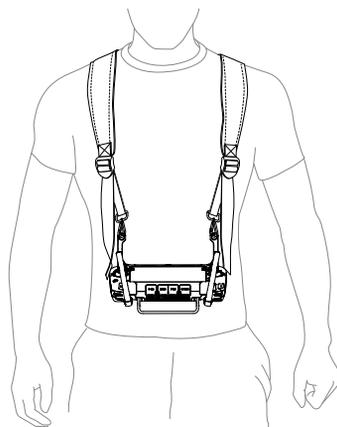
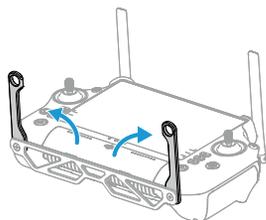
1. 조종기를 켜고 DJI Agras를 엽니다. 기체의 전원을 켭니다.
2. 'Operation View(작업 뷰)' > > 아이콘으로 이동하여 'Linking(연동)'을 누릅니다. 상태 LED가 파란색으로 깜박이고 조종기가 신호음을 두 번 반복해서 울리면 조종기의 연동 준비가 되었음을 나타냅니다.
3. 인텔리전트 플라이트 배터리의 전원 버튼을 5초 동안 길게 누릅니다. 배터리 LED가 순서대로 깜박이며 연동이 진행 중임을 나타냅니다.
4. 연동이 성공하면 조종기의 상태 LED가 녹색으로 켜집니다. 연동에 실패하면 다시 연동 상태로 들어가 다시 시도하십시오.

HDMI 설정

터치스크린은 조종기의 HDMI 포트에 연결하여 디스플레이에 공유할 수 있습니다.

해상도는 **▶ > 디스플레이 > HDMI**에서 설정할 수 있습니다.

스트랩 설치



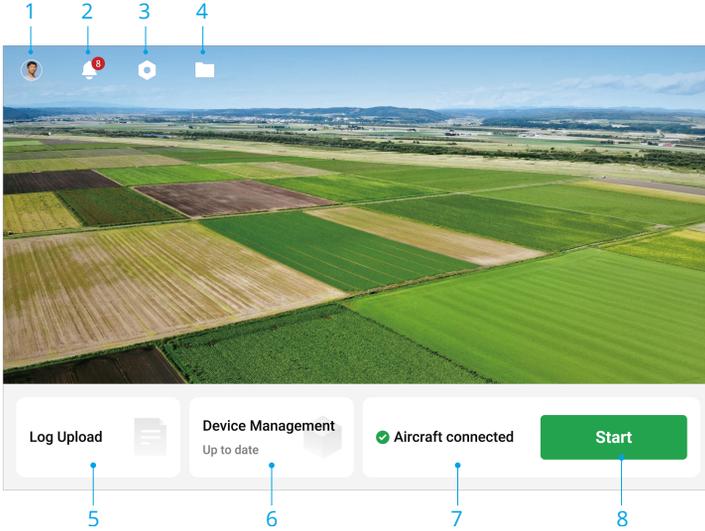
-
-  사용 후 한 손으로 조종기를 잡고 브래킷에서 스트랩 혹은 풀어줍니다. 조종기를 내려놓고 스트랩을 벗습니다.
-

DJI Agras 앱

사용자는 DJI Agras를 통해 기체, 작업 상태 및 연결된 기기의 실시간 상태를 확인할 수 있습니다.

-
-  다음 내용은 참조용으로만 제공됩니다. 실제 인터페이스는 앱 버전에 따라 다릅니다.
-

홈 화면



1. 사용자 정보

2. 알림 센터

기체, 사용자 또는 작동의 변경 사항에 대한 알림을 확인합니다.

3. 일반 설정

4. 문서 관리

로컬 및 클라우드 파일을 보려면 누릅니다.

5. 로그 업로드

각 모듈의 오류에 대한 솔루션을 확인하고 오류 로그를 업로드합니다.

6. 기기 관리

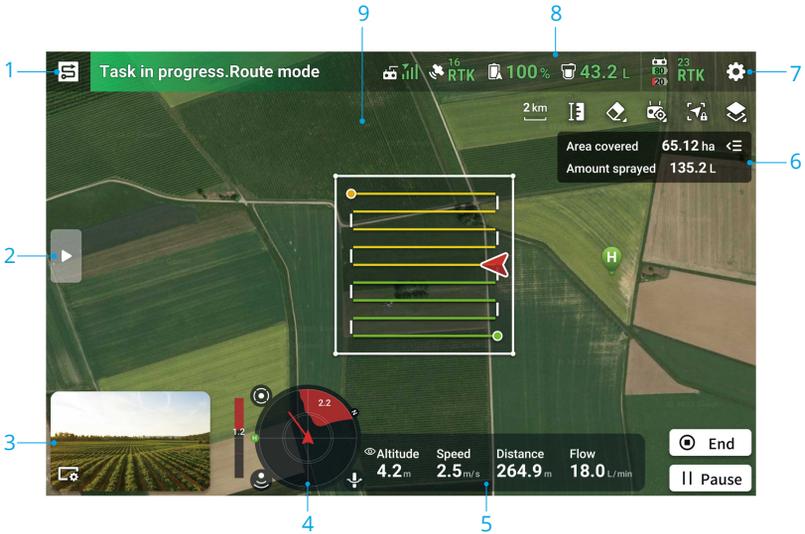
기기 연결 상태 및 펌웨어 버전을 확인하거나 상태 관리 시스템(HMS)에 들어가려면 누릅니다.

7. 기체 연결 상태

8. 시작

'Operation View(작업 뷰)'로 들어가려면 누릅니다.

작업 뷰



1. 모드 전환 버튼
2. 상세 목록을 확장하려면 누릅니다.
3. FPV 카메라 뷰
4. 레이더 표시기

기체의 방향 및 홈포인트와 같은 정보를 표시합니다. 장애물 회피가 활성화되면 감지된 장애물에 대한 정보를 표시합니다. 레이더 표시기를 눌러 장애물 회피 , 고도 안정화  및 장애물 우회  기능을 활성화하거나 비활성화합니다.



5. 비행 원격 측정
6. 작동 상태
7. 설정

모든 설정의 매개변수를 설정하려면 누릅니다.

8. 상태 표시줄

기체 및 조종기에 대한 정보를 표시합니다.

9. 장애물 표시기

장애물 회피가 활성화된 경우 상공 장애물이 감지되면 화면 상단에 빨간색 영역이 나타납니다.

1.4 명령 및 제어 연동

기체와 제어 스테이션 간의 명령 및 제어(C2) 링크는 기술과 OcuSync 동영상 전송 안테나 및 시스템을 사용하여 안정적이고 신뢰할 수 있는 통신을 제공합니다. C2 연동을 통해 컨트롤 스테이션에서 기체로 제어 신호가 전송되어 실시간 조작이 용이합니다.

자세한 사양을 확인하려면 "성능 및 제한" 섹션을 참조하십시오.

2 성능 및 제한

2.1 성능

T70P

기본 자체 무게	56 kg
최대 탑재 중량	70 kg (해수면 기준)
최대 이륙 무게	129.8 kg (해수면 기준)
호버링 시간 ^[1]	6분 (이륙 무게: 129.8 kg, 배터리 용량: 41000 mAh) 20분 (이륙 무게: 56 kg, 배터리 용량: 41000 mAh)
최고 속도/허용 가능한 최대 속도	20 m/s * EU/JP/KR: 13.8 m/s
최대 상승/하강 속도	3 m/s
최대 구성 가능 비행 반경	2000 m
최대 구성 가능 비행 고도	100 m
내풍 가능 최대 풍속	6 m/s
최대 실용 상승 한계 고도 (해발)	4500 m
IP 등급 ^[2]	IP67
플라이트 배터리	유형: 리튬 이온 용량: 41000 mAh
작동 주파수 ^[3] 및 송신기 전력 (EIRP)	2.4000~2.4835 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC) 5.725~5.850 GHz: <33 dBm (FCC), <30 dBm (SRRC), <14 dBm (CE)

- [1] 풍속이 3m/s 미만이고 온도가 25°C인 해수면 높이에서 테스트되었습니다. 참조용으로만 사용해야 합니다. 데이터는 환경에 따라 다를 수 있습니다. 실제 결과는 테스트한 대로입니다.
- [2] 안정적인 실험실 환경에서 측정된 기체의 핵심 모듈 보호 등급은 IP67(IEC 60529)입니다. 그러나 이 보호 등급은 영구적인 것이 아니며 장기간 사용 후 성능이 저하될 수 있습니다. 제품 워런티는 침수로 인한 손상을 보장하지 않습니다. 위에 언급된 기체의 보호 등급은 다음과 같은 경우 감소할 수 있습니다.
- 충돌 발생 및 밀폐 부분의 변형
 - 헬 밀폐 부분 갈라짐 또는 손상
 - 방수 커버가 제대로 장착되지 않음
- [3] 5.8GHz 및 5.1GHz 주파수는 일부 국가에서 사용이 금지되어 있습니다. 일부 국가에서는 실제 사용 시에만 5.1GHz 주파수 대역을 허가하고 있습니다.

2.2 금지된 조작

다음과 같은 행동은 금지됩니다.

- 음주, 약물 복용, 마취 상태이거나 어지러움, 피로, 메스꺼움 증상이 나타나거나 기체를 안전하게 작동시키는 능력을 떨어뜨릴 수 있는 기타 신체적 또는 정신적 상태의 영향하에 놓이는 행동.
- 비행 중 모터 정지. 주의: 손상이나 부상의 위험을 줄일 수 있는 비상 상황에서는 금지되지 않습니다.
- 착륙하면, 먼저 기체의 전원을 끈 다음 조종기를 끄십시오.
- 위험한 페이로드를 떨어뜨리거나 발사하거나 불을 붙이거나 그렇지 않으면 건물, 사람 또는 동물을 향해 사출하지 마십시오. 심각한 부상 또는 재산 피해가 일어날 수 있습니다.
- 아무런 계획 없이 비행기를 함부로 비행합니다.
- 불법적 또는 부적절한 목적(예: 첩보 활동, 군사 작전 또는 무단 조사)으로 본 제품을 사용합니다.
- 음해, 학대, 희롱, 스토킹, 위협 또는 타인의 법적 권리(예: 사생활 보호권 및 초상권)를 침해하는 기타 용도로 본 제품을 사용합니다.
- 타인의 사유 재산을 무단 침범합니다.

2.3 비행 환경 요건

- 이륙, 착륙 및 비행 중에는 도로, 수면 및 전신주, 고압선, 나무와 같은 장애물에서 멀리 떨어져 있으십시오. 군중 및 동물로부터 10m 이상의 안전 거리를 유지하십시오.
- 온도가 0~40°C 사이의 일반적인 날씨 조건에서만 비행하십시오. 6m/s를 초과하는 강풍, 12시간 강우량이 25mm를 초과하는 폭우, 눈, 얼음, 안개 및 번개를 포함한 험한 날씨에서는 기체를 사용하지 마십시오.
- 가까운 곳에 있는 사람들의 건강에 해가 되는 요소를 방지하고 효과적으로 분사하려면 6m/s 미만의 풍속에서 분사되도록 기체를 작동하십시오. 이동하기 쉽고 식물 독성 위험이 있는 제초제, 살균제 또는 살충제를 사용하는 경우 풍속이 3m/s 이하일 때 기체를 작동하는 것이 좋습니다.
- 해발 4.5km 이상에서는 비행하지 마십시오.
- 항공기를 실내나 다리 아래와 같이 GNSS 신호에 심각한 영향을 미치는 지역에서 비행하지 마십시오. 항공기는 강한 GNSS 신호가 있는 상태에서에만 작동하십시오.
- 열린 공간에서 비행하십시오.
- 이동 전화 베이스 스테이션 또는 라디오 송전탑을 포함한 전자기 레벨이 높은 곳에서 비행하지 마십시오.
- 고도가 증가함에 따라 페이로드 용량이 감소합니다. 해발 2km 이상에서 비행할 때는 배터리와 기체 성능이 저하될 수 있으므로 각별히 주의하십시오.
- 저온 환경에서는 플라이트 배터리가 완전히 충전되었는지 확인하고 항공기의 페이로드를 줄이십시오. 그렇지 않으면 비행 안전에 영향을 미치거나 이륙 제한이 발생합니다.

- 사고, 화재, 폭발, 홍수, 해일, 눈사태, 산사태, 지진, 먼지 또는 모래 폭풍이 있는 지역에서 기체를 사용하지 마십시오.

3 표준 절차

3.1 공역 환경

GEO(Geospatial Environment Online) 시스템

DJI GEO(Geospatial Environment Online) 시스템은 비행 안전 및 제한 업데이트에 대한 실시간 정보를 제공하고 UAV가 제한된 공역을 비행하는 것을 방지하는 글로벌 정보 시스템입니다. 예외적인 상황에서 비행이 허용되도록 제한 구역을 잠금 해제할 수 있습니다. 그 전에 사용자는 의도한 비행 지역의 현재 제한 수준에 따라 잠금 해제 요청을 제출해야 합니다. GEO 시스템은 현지 법률 및 규정을 완전히 준수하지 않을 수 있습니다. 사용자는 자신의 비행 안전에 대한 책임이 있으며 제한 구역 잠금 해제를 요청하기 전에 관련 법률 및 규제 요건에 대해 현지 당국에 문의해야 합니다. GEO 시스템에 대한 자세한 내용을 알아보려면 <https://fly-safe.dji.com>을 방문하십시오.

GEO 구역

DJI GEO 시스템은 안전한 비행 위치를 지정하고 개별 비행에 대한 위험 수준 및 안전 알림을 제공하며 제한된 공역에 대한 정보를 제공합니다. 모든 제한된 비행 지역은 GEO 구역이라고 하며, 제한 구역, 허가 구역, 경고 구역, 경고 강화 구역 및 고도 제한 구역으로 세분됩니다. 사용자는 이러한 정보를 DJI Agras에서 실시간으로 확인할 수 있습니다. GEO 구역은 공항, 대형 행사장, 공공 비상 사태가 발생한 지역(예: 산불), 원자력 발전소, 교도소, 정부 시설 및 군사 지역이 포함되지만 이에 국한되지 않는 특정 비행 지역입니다. 기본적으로, GEO 시스템은 안전이나 보안 우려가 생길 수 있는 구역에서 이륙이나 비행을 제한합니다. GEO 구역 지도에는 전 세계 GEO 구역에 대한 종합적인 정보가 포함되어 있으며, DJI 공식 웹 사이트 <https://fly-safe.dji.com/nfz/nfz-query>에서 확인할 수 있습니다.

비행 제한

다음 섹션은 위에 언급한 GEO 구역에 대한 비행 제한을 자세히 설명합니다.

제한 구역 (적색)

UAV 는 제한 구역에 비행이 금지됩니다. 제한 구역에서 비행하는 허가를 받은 경우, <https://fly-safe.dji.com> 으로 이동하거나 flysafe@dji.com 에 문의해서 구역 잠금을 해제하십시오.

시나리오

이륙: 기체 모터는 제한 구역에서 시작할 수 없습니다.

비행 중: 기체가 제한 구역 안으로 비행하는 경우, DJI Agras 에서 100초의 카운트다운이 시작됩니다. 카운트다운이 끝나면, 기체는 즉시 반자동 하강 모드로 착륙하고 착륙 후 모터를 끕니다.

비행 중: 기체가 제한 구역 경계에 접근하면 자동으로 감속하고 호버링합니다.

허가 구역 (청색)

기체는 허가 구역에서 비행 허가를 받지 않는 한 허가 구역에서 이륙할 수 없습니다.

시나리오

이륙: 기체 모터는 허가 구역에서 시동할 수 없습니다. 허가 구역에 비행하려면 사용자는 DJI 인증 전 화번호로 등록된 잠금 해제 요청을 제출해야 합니다.

비행 중: 기체가 허가 구역 내에서 비행하면 DJI Agras 에서 100초 카운트다운이 시작됩니다. 카운트다운이 끝나면, 기체는 즉시 반자동 하강 모드로 착륙하고 착륙 후 모터를 끕니다.

경고 구역 (황색)

기체가 경고 구역 안으로 비행하면 경고가 표시됩니다.

시나리오

기체는 구역 내에서 비행할 수 있지만 사용자는 경고를 이해해야 합니다.

경고 강화 구역 (주황색)

기체가 경고 강화 구역으로 비행하면 사용자에게 비행경로를 확인하라는 알림 메시지가 표시됩니다.

시나리오

경고가 확인되면 기체는 계속 비행할 수 있습니다.

고도 제한 구역 (회색)

고도 제한 구역 내에서 비행하는 경우 기체 고도가 제한됩니다.

시나리오

GNSS 신호가 강할 경우, 기체는 고도 제한 위로 비행할 수 없습니다. 비행 중: GNSS 신호가 약함에서 강함으로 바뀔 때 기체가 고도 제한을 초과하면 DJI Agras 에서 100초 카운트다운이 시작됩니다. 카운트다운이 끝나면, 기체는 고도 제한 아래로 하강하여 호버링합니다.

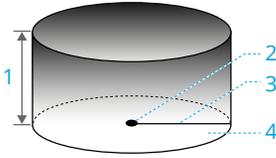
기체가 고도 제한 구역 경계에 접근하고 GNSS 신호가 강하면, 기체는 고도 제한 위에 있을 경우 자동으로 감속하고 호버링합니다.



- 반자동 하강: 스로틀 명령을 제외한 모든 스틱 명령과 RTH 버튼을 하강과 착륙 중 이용할 수 있습니다. 착륙 후 기체의 모터가 자동으로 꺼집니다. 반자동 하강 전에 기체를 안전한 위치로 비행하는 것이 좋습니다.
-

비행 고도 및 거리 제한

최고 고도는 기체의 비행 고도를 제한하는 반면, 최장 거리는 기체 홈포인트 주변의 비행 반경을 제한합니다. 이 한계는 DJI Agras에서 설정할 수 있습니다.



1. 최고 고도
 2. 홈포인트(수평 위치)
 3. 최대 거리
 4. 이륙 시 기체의 고도(고도 안정화가 불가능할 때).
- 기체에서 지표면까지의 거리(고도 안정화가 정상적으로 작동할 때).

강한 GNSS 신호

비행 제한

최고 고도	기체의 고도는 DJI Agras에 설정된 값을 초과할 수 없습니다.
최대 거리	기체에서 홈포인트까지의 직선 거리는 DJI Agras에 설정된 최대 비행 거리를 초과할 수 없습니다.

약한 GNSS 신호

비행 제한

최고 고도	기체의 고도는 DJI Agras에 설정된 값을 초과할 수 없습니다.
최대 거리	제한 없음

- ⚠ • 기체가 제한 구역으로 비행하는 경우, 여전히 제어할 수 있지만 기체는 후방으로만 비행할 수 있습니다.
- 공항, 고속도로, 철도역, 지하철역, 시내 중심가 또는 기타 변화한 지역 근처에서는 비행하지 마십시오. 기체가 항상 보이는지 확인하십시오.
- 비행 중 GNSS 신호가 없으면 기체는 자동으로 자세 모드로 전환되며, 앱에 안전 경고가 표시됩니다. 이때 기체의 위치 정보는 더 이상 업데이트되지 않습니다. 규정에 의해 제한된 최대 비행 거리를 초과하지 않도록 주의하여 비행하십시오.

3.2 비행 컨트롤러 및 통신에 대한 간섭

- 열린 공간에서 비행하십시오. 고층 건물과 철탁 구조물, 산, 바위 또는 숲은 내장 콤팩스의 정확도에 영향을 주고 GNSS와 원격 제어 신호를 차단할 수 있습니다.
- 조종기와 같은 주파수 대역을 사용하는 무선 장치를 사용하지 마십시오.
- 여러 기체와 함께 사용할 경우, 간섭을 피하기 위해 각 기체 사이의 거리가 10m를 초과하는 확인하십시오.
- 짧은 거리 내에서 여러 기체를 작동할 때 레이더 모듈의 감도가 감소될 수 있습니다. 주의하여 사용하십시오.

- 자기 또는 무선 간섭이 있는 지역 근처에서 비행할 때는 주의하십시오. 여기에는 고압 전선, 대규모 송전 시설 또는 모바일 기지국, 방송 송신탑, 전자 간섭 기기 등이 포함되며 이에 국한되지 않습니다. 이렇게 하지 않으면 제품의 전송 품질이 저하되거나 전송 오류가 발생하여 비행 방향 및 위치 정확성에 영향을 미칠 수 있습니다. 심각한 간섭으로 인해 신호가 끊기면 기체가 자동으로 페일세이프 RTH 모드로 전환될 수 있습니다.
- RTK 기능을 사용할 때는 무선 간섭이 없는 개방된 환경에서 작동하십시오. 사용 시 RTK 안테나를 방해하는 요소가 없도록 하십시오.
- RTK 동글이 농경지 계획을 위해 사용될 경우, 계획이 완료된 후 모드를 조종기에서 연결 해제해야 합니다. 그렇지 않으면, 조종기의 통신 성능에 영향을 미칩니다.

3.3 콤파스 캘리브레이션

- ⚠ • 콤파스를 캘리브레이션하는 작업은 중요합니다. 캘리브레이션 결과는 비행 안전에 영향을 미칩니다. 콤파스를 캘리브레이션하지 않으면 기체가 오작동할 수 있습니다.
- 강한 자기 간섭이 일어날 가능성이 있는 곳에서는 콤파스를 캘리브레이션하지 마십시오. 여기에는 전신주 또는 강철 보강제 벽이 있는 지역이 포함됩니다.
- 캘리브레이션 중에는 열쇠 또는 휴대전화와 같은 자성이 강한 물체를 소지하지 마십시오.
- 캘리브레이션에 성공한 후 기체를 땅에 놓으면 콤파스가 비정상적으로 작동할 수 있습니다. 이는 지하의 자기 간섭이 원인일 수 있습니다. 기체를 다른 위치로 이동하고 다시 시도하십시오.

앱에 알림 메시지가 표시되면 콤파스를 캘리브레이션하십시오.  >  아이콘을 누르고 'Sensor Calibration(센서 캘리브레이션)'을 선택한 다음 'Compass Calibration(콤파스 캘리브레이션)'을 선택하십시오. 그런 다음 화면의 지침을 따르십시오. 탱크를 비운 상태로 콤파스를 캘리브레이션하는 것이 좋습니다.

3.4 기본 비행

비행 전 체크리스트

- 모든 기기가 완전히 충전되었는지 확인하십시오.
- 정품 부품만 사용하십시오. 비공인 부품을 사용하면 시스템 오작동 및 비행 안전 저하의 원인이 될 수 있습니다.
- 모든 부품이 양호한 상태인지, 모터, 프로펠러, 비전 시스템, 레이더 모듈 및 안테나를 포함하여 외부 물체에 의해 막히지 않았는지 확인하십시오. 노후되거나 손상된 부품을 제때 교체하십시오.

- 항공기 배터리, 분사 탱크 및 암 잠금 장치를 포함하여 모든 부품이 안전하게 장착되고 케이블이 올바르게 단단히 연결되었는지 확인하십시오.
- 기체와 해당 구성품이 모두 정상적으로 작동하고 손상이 없으며 잘 작동하는지 확인하십시오. 구성 요소에는 조종기, 콤파스, 추진 시스템, 레이더 모듈 및 페이로드 시스템이 포함되지만 이에 국한되지 않습니다.
- 분사 시스템이 막히지 않고 누출이 없으며 스프링클러가 제대로 작동하는지 확인하십시오.
- 앱에서 그렇게 하도록 알림 메시지가 나온 후에 콤파스를 캘리브레이션합니다.
- 작업 중 항상 헬멧을 착용하고 항공기에서 6m 이상의 안전 거리를 유지하십시오. 기체 주변에 다른 인원, 차량 또는 장애물이 없는지 확인하십시오.
- 비행에 영향을 줄 수 있는 작업 구역의 플라스틱 봉지, 빈 비료 봉지, 쉽게 날아갈 수 있는 비닐 필름과 같은 이물질들을 제거하십시오.
- 앱이 제대로 작동하는지 확인하십시오. DJI Agras 앱으로 기록되어 조종기에 저장된 비행 데이터가 없는 경우, 기체 분실 등을 포함한 특정 상황에서 A/S 지원을 제공할 수 없거나 책임지지 못할 수 있습니다.
- 각 비행 전에 앱에 표시된 기체 상태 목록의 모든 경고 메시지를 점검하고 오류가 없는지 확인하십시오.
- DJI Agras 앱은 현재 기체 상태와 주변 환경에 따라 지능적으로 탱크의 페이로드 무게 한계를 권장합니다. 탱크에 재료를 추가할 때 권장 페이로드 무게 제한을 초과하지 마십시오. 그렇지 않으면, 비행 안전에 영향을 줄 수 있습니다.

모터 시동 및 정지

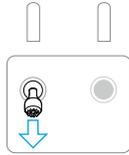
모터 시동

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



모터 정지

기체가 착륙하면 모터가 정지할 때까지 스로틀 스틱을 아래로 길게 누릅니다



- ⚠️ 회전하는 프로펠러는 위험할 수 있습니다. 회전하는 프로펠러와 모터에 접근하지 마십시오. 협소한 공간에서나 사람이 근처에 있을 때는 모터를 작동시키지 마십시오.
- 모터가 돌아가는 동안에는 조종기를 손에 잡고 있으십시오.

비행 중 모터 정지

비상 시 모터가 멈출 때까지 C1, C2 및 비행 일시 정지 버튼을 동시에 길게 누릅니다.

- ⚠️ 비행 중 모터를 정지하지 마십시오. 그렇지 않은 경우 기체가 추락하게 됩니다. 기체 충돌 발생과 같은 비상 상황에서만 비행 중에 모터를 정지시켜야 합니다.

이륙

- 탁 트인 평평한 지면에 기체를 놓고 기체 후면이 사용자를 향하게 합니다.
- 액체를 스프레이 탱크에 붓고 덮개를 조입니다.
- 조종기를 켜고 DJI Agras 앱이 정상적으로 작동하는지 확인합니다. 그런 다음 기체의 전원을 켭니다. 조종기가 기체에 연동되어 있는지 확인합니다.
- RTK를 포지셔닝에 사용할 경우 RTK 신호 소스가 올바르게 설정되었는지 확인하십시오. 'Operation View(작업 뷰) > ⚙ > RTK'로 이동하여 RTK 신호 소스를 설정합니다.
RTK를 사용하지 않을 때 RTK 포지셔닝을 비활성화합니다. 그렇지 않으면, 차동 데이터가 없을 때 기체가 이륙할 수 없습니다.
- 위성이 검색될 때까지 기다렸다가 GNSS 신호가 강하고 RTK가 준비되었는지 확인합니다. 스틱 조합 명령(CSC)을 수행하여 모터를 시동합니다. (장시간 기다린 후에도 RTK가 준비되지 않은 경우 GNSS 신호가 강한 탁 트인 장소로 기체를 이동하십시오.)
- 원하는 작업 또는 비행 모드를 선택합니다. 스로틀 스틱을 천천히 밀어 이륙합니다.

- ⚠️ 작동 전에 조종기 스틱 제어 및 기체 반응이 정상인지 확인하십시오. 이상이 있으면 즉시 착륙하여 문제를 해결하십시오.
- 앱에서 연결 신호가 약하다고 표시되면 이륙 전에 알림 메시지에 따라 신호 강도를 개선하십시오.

착륙

1. 착륙을 위해 기체를 수동으로 제어하려면 작동을 종료합니다. 착륙하려면 스로틀 스틱을 아래로 당겨 기체가 지면에 닿을 때까지 하강시킵니다.
2. 착륙 후 스로틀 스틱을 아래로 당겨 모터가 정지할 때까지 그대로 유지합니다.
3. 모터가 정지한 후에는 기체의 전원을 끈 다음 조종기를 끄십시오.

- ⚠ • 앱에 배터리 부족 경고 메시지가 표시되면 기체를 안전한 지역으로 비행하고 가능한 한 빨리 착륙합니다. 모터를 정지하고 배터리를 교체하십시오. 앱에 배터리 매우 부족 경고 알림 메시지가 표시되면 기체가 자동으로 하강하고 착륙합니다. 착륙은 취소할 수 없습니다.
- 자동 착륙 중에 기체를 수동으로 제어할 때는 기체를 주의하여 조작하십시오.

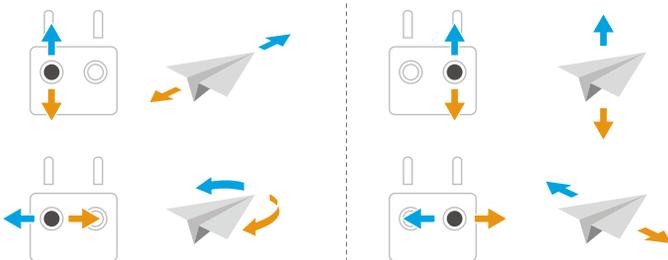
3.5 크루즈/비행 조종

기체 제어

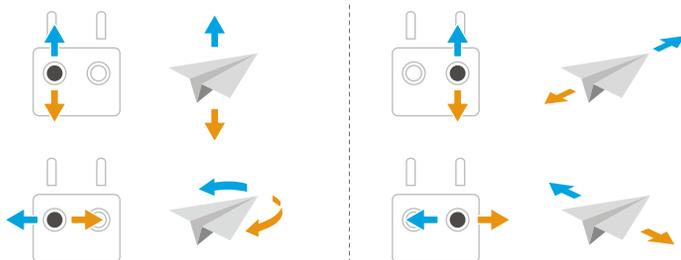
조종기의 조종 스틱을 이용해 기체 움직임을 제어할 수 있습니다. 아래 그림과 같이 조종 스틱을 모드 1, 모드 2 또는 모드 3에서 조작할 수 있습니다.

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

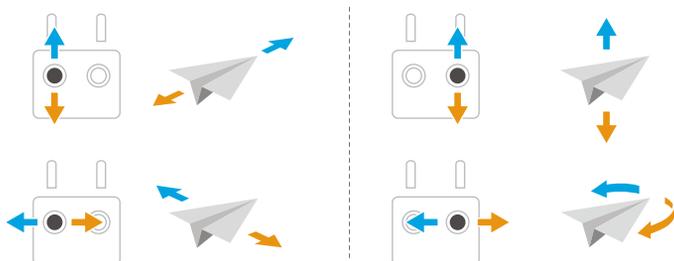
모드 1



모드 2



모드 3



작동 모드

매핑 작업 모드

매핑 작업 모드는 농지와 과수원의 이미지를 캡처할 수 있습니다. 앱은 사용자가 HD 지도에서 농경지를 계획할 수 있도록 비행 후 사진을 사용하여 HD 지도를 재구성합니다.

분사 작동 모드

분사 작업 모드에는 경로, 수동, 과수 작업 모드가 있습니다. 작업 시나리오에 따라 분사를 원하는 모드를 선택합니다.

자세한 내용은 [작업](#) 섹션을 참조하십시오.

- ⚠ • 사용 전에 각 작동 모드의 기체 동작을 완전하게 이해하고 있어야 합니다.
- 작업하는 동안 기체를 가시권(VLOS)에 유지하고 주의하여 비행해야 합니다.
- 수신하는 GNSS 신호가 강할 때 경로 또는 과수원 작업 모드로 작동하십시오.

리턴 투 홈

리턴 투 홈(RTH) 기능을 사용하면 마지막으로 기록된 홈포인트로 기체가 자동으로 귀환합니다. RTH가 실행될 수 있는 세 가지 방법으로 사용자가 직접 RTH를 실행하는 경우, 기체의 배터리가 부

족한 경우, 조종기 신호가 끊긴 경우(페일세이프 RTH가 트리거됨)가 있습니다. 기체가 홈포인트를 성공적으로 기록하고 포지셔닝 시스템이 정상적으로 작동하는 경우, RTH 기능이 트리거되면 기체는 자동으로 홈포인트로 다시 비행하여 착륙합니다.

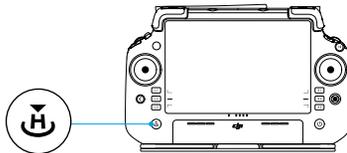
[T] 홈포인트: 기체의 GNSS 신호가 강해야 이륙 시 홈포인트가 기록될 수 있습니다. 비행 중 홈포인트를 업데이트해야 한다면(예: 사용자의 위치를 변경한 경우), DJI Agras의 에서 홈포인트를 수동으로 업데이트할 수 있습니다.

유의 사항

-  RTH는 GNSS 신호가 약하거나 없을 경우 작동하지 않습니다.
- 조종기의 GNSS 모듈 위에 있는 공간에 장애물이 없고 홈포인트를 업데이트할 때 주변에 높은 건물이 없는지 확인하십시오.
- 높은 빌딩은 RTH에 부정적인 영향을 줄 수 있습니다. 그러므로 비행 전에 매년 적합한 페일세이프 고도를 설정하는 것이 중요합니다. 강력한 조종기 신호가 있을 때 장애물을 피하기 위해 리턴 훅하는 동안 기체 위치, 고도, 속도를 조정하십시오.
- RTH 기능은 날씨, 환경 또는 인근 자기장의 영향을 받을 수 있습니다.
- 기체가 홈포인트에서 반경 3m 이내에 있을 때 RTH가 트리거되면 기체는 RTH에 들어가지 않지만 조종기는 여전히 경고음을 울립니다. 경고를 취소하려면 RTH를 종료하십시오.

스마트 RTH

조종기의 RTH 버튼을 길게 눌러 스마트 RTH를 활성화하면 기체가 최근에 업데이트된 홈포인트로 돌아갑니다. 스마트 및 페일세이프 RTH는 모두 동일한 절차를 사용합니다. 스마트 RTH를 사용하면 기체의 고도를 제어하여 홈포인트로 돌아올 때 충돌을 피할 수 있습니다. RTH 버튼을 한 번 누르거나 피치 스틱을 밀어 스마트 RTH를 종료하고 기체를 다시 제어할 수 있습니다.



저전력 RTH

얇의 기체 배터리 설정에서 배터리 부족 동작이 RTH로 설정된 경우, 기체 배터리 잔량이 배터리 부족 임계값에 도달하면 기체가 작업을 일시 중지하고 자동으로 RTH로 들어갑니다. RTH 동안 사용자는 기체의 고도를 제어하여 홈포인트로 돌아올 때 충돌을 피할 수 있습니다. RTH 버튼을 한 번 누르거나 피치 스틱을 눌러 RTH를 종료하고 기체를 다시 제어할 수 있습니다.

앱의 기체 배터리 설정에서 배터리 부족 작업이 경고로 설정된 경우 기체는 RTH에 들어가지 않습니다.

페일세이프 RTH

조종기 신호가 끊기면 기체는 신호 유실 동작을 수행합니다. 앱에서 동작을 'RTH', '호버링' 또는 '착륙'으로 설정할 수 있습니다. 조종기 신호가 끊어지면, 동작이 RTH로 설정된 경우 기체는 페일세이프 RTH를 시작하고 가장 최근에 기록된 홈포인트로 비행합니다. 조종기 신호가 복구되면 RTH가 계속되며 사용자는 조종기를 사용하여 기체를 제어할 수 있습니다. RTH 버튼을 다시 누르면 RTH가 취소되고 기체를 다시 직접 제어할 수 있게 됩니다.

RTH 절차

기체가 페일세이프 RTH를 시작한 후:

- 기체의 고도가 미리 설정된 RTH 고도보다 높은 경우, 현재 고도에서 홈포인트로 비행합니다.
- 기체의 고도가 미리 설정된 RTH 고도보다 낮은 경우, 미리 설정된 RTH 고도로 올라간 후 홈포인트로 비행합니다.

홈포인트에 도달한 후 기체가 착륙하고 모터가 정지합니다.

RTH 진행 중 장애물 회피

최적의 작동 환경에서, RTH 도중 장애물 회피를 이용할 수 있습니다. RTH 중 복귀 경로에 장애물이 있을 경우, 항공기는 이를 피하거나 감속하여 정지합니다(행동은 선택된 작업 지형에 따라 다릅니다). 항공기는 RTH를 종료하고 정지 후 추가 명령을 기다립니다.



- 경로 또는 과수 작업 도중 RTH가 트리거되면, 기체는 작업 영역을 계획할 때 추가된 장애물을 우회하는 RTH 경로를 계산합니다.
 - 작업을 수행하기 전 연결 지점을 추가한 경우, 기체는 연결 지점을 통해 홈포인트로 비행합니다. 작업 도중 연결 지점을 삭제할 수 없습니다. 종료 버튼을 누른 다음 연결 지점을 조정합니다.
 - 연결 지점을 통해 비행하여 리턴할 필요가 없는 경우, 자동 RTH를 종료하고 기체를 제어해 수동으로 홈포인트로 돌아갑니다.
-

착륙 보호 기능

착륙 보호 기능은 자동 착륙 시 활성화됩니다. 절차는 다음과 같습니다.

1. 홈포인트에 도착한 후 기체는 지상 3m 위치까지 하강하여 호버링합니다.
2. 피치와 롤 스틱을 제어하여 기체 위치를 조정하고 지면이 착륙하기에 적합인지 확인합니다.
3. 스로틀 스틱을 당기거나 앱의 화면 지침에 따라 기체를 착륙시킵니다.

- ☀ 고정 RTK 포지셔닝을 사용할 때 기체는 착륙 보호에 들어가는 대신 직접 착륙합니다. 기체가 DJI Terra를 사용하여 계획된 과수 경로 작동을 수행하는 경우 착륙 보호를 계속 사용할 수 있습니다.

3.6 비행 기록계

비행 데이터는 기체의 내부 저장장치에 자동으로 기록됩니다. USB 포트를 통해 컴퓨터에 기체를 연결하고 이 데이터를 DJI Assistant 2 또는 DJI Agras 앱을 통해 내보낼 수 있습니다.

3.7 보관, 운반 및 유지 보수

보관 및 운반

- ⚠ • 운반 전에 기체에서 배터리를 제거하고 프로펠러를 접고 고정하십시오.
- 운반 또는 장기 보관할 때는 분사 탱크를 제거하거나 비우십시오.
- 기체를 깨끗하고 건조하게 유지하고 탱크, 유량계, 펌프 또는 호스에 액체가 남아 있지 않도록 하십시오. 건조한 장소에 기체를 보관하십시오. 권장 보관 온도는 $-20\sim 40^{\circ}\text{C}$ 입니다.
- 조종기 전력량 0% 도달 시, 바로 충전해야 합니다. 그렇지 않으면, 장시간 과방전으로 인해 조종기에 손상이 올 수 있습니다. 장기 보관 시 전력 수준 40%~60% 사이로 조종기를 방전합니다.

점검

제품을 최상의 상태로 유지하고 잠재적인 안전 위험을 줄이기 위해 100회 비행마다 또는 20시간 이상 비행 후에는 제품을 점검하십시오.

- 마모된 프로펠러를 확인하고 교체합니다.
- 느슨해진 프로펠러를 확인합니다. 필요한 경우 프로펠러와 프로펠러 와셔를 교체하십시오.
- 오래된 플라스틱 또는 고무 부품을 확인합니다.
- 스프링클러의 분무 기능이 잘못되었는지 확인합니다. 스프링클러의 원심 디스크를 철저히 청소하십시오. 분무 기능이 심하게 불량한 경우 원심 디스크를 교체하십시오.
- 분사 탱크 스트레이너를 교체하십시오.

- ☀ 제품을 청소, 점검 및 유지 보수하는 방법에 대한 정보는 제품 매뉴얼 참조하십시오.

4 비상 절차

4.1 장애물 회피

비행 중 기체는 지정된 장애물 회피 성능 범위 내에서 감지된 장애물을 피하기 위해 자동으로 정지합니다. 기체가 자동으로 정지하지 않으면 조종기를 사용하여 기체를 수동으로 정지하거나 장애물을 피하십시오.

타사 드론이나 유인 기체 등 이동 중인 공중 장애물이 있을 경우, 앱의 알림 메시지를 확인하고 주변 상황을 관찰한 뒤, 기체를 수동으로 하강 또는 상승시켜 장애물을 회피하십시오.

4.2 배터리 매우 부족/심각한 과열 경고

앱에 배터리 매우 부족 경고 알림 메시지 또는 심각한 전압 경고 메시지가 표시되면, 기체가 자동으로 하강하고 착륙합니다. 착륙은 취소할 수 없습니다. 앱에 심각한 과열 경고 메시지가 표시되면 기체를 즉시 착륙시키거나 RTH를 수행하십시오.

4.3 내비게이션 시스템 끊김

고정 RTK 포지셔닝을 사용할 때 기체는 비행 중에 RTK를 사용할 수 없으면 GNSS로 전환합니다. GNSS도 사용할 수 없는 경우, 기체는 자동으로 ATTI(자세) 모드로 전환되며, 사용자에게 주의하여 비행하고 가능한 한 빨리 착륙하라고 알리는 알림 메시지가 앱에 표시됩니다. A 모드에서는 기체가 드리프트할 수 있으며 수동 비행만 지원합니다.

4.4 C2 연동 끊김

조종기 신호가 3초 이상 끊기면, 기체는 자동으로 신호 유실 동작을 수행하며, 해당 동작은 RTH(기본값), 착륙 또는 호버링으로 설정할 수 있습니다. RTH로 설정된 경우, 기체는 페일세이프 RTH를 시작합니다. RTH 과정 중 연결이 복구되면 파일럿은 RTH를 취소하고 기체의 제어권을 다시 획득할 수 있습니다.

4.5 단일 추진 시스템 고장

1. 조종기로 비행 방향을 조정하여, 기체가 고장난 모터가 있는 암을 따라 전진하도록 하십시오.
2. 기체를 수동으로 조종하여 위의 비행 방향을 따라 RTH를 수행하거나 착륙시키십시오.
3. 기체가 착륙한 후 현장 사진을 촬영하고, 전체 비행 로그를 업로드하십시오.
4. 공식 고객지원 또는 공인 딜러에게 문의하십시오.

추진 모터가 2개 이상 고장나면 기체가 추락합니다. 자세한 내용은 기체 추락 섹션을 참조하십시오.

4.6 기체 제어 불가

기체가 제어 불가 상태가 될 경우(예: 기체가 군중이나 건물에 충돌할 위험이 있는 경우), 다음 비상 절차를 따르십시오.

1. 기체 반경 50미터 이내에 있는 사람들을 대피시키십시오.
2. 조종기를 사용하여 기체를 호버링 상태로 제어하십시오.
3. 기체가 호버링할 수 없는 경우 RTH 버튼을 눌러 스마트 RTH를 트리거하십시오.
4. RTH를 트리거할 수 없는 경우, 엔진이 멈출 때까지 조종기의 C1, C2, 그리고 비행 일시 정지 버튼을 길게 누르십시오. 기체가 즉시 정지하여 손상이나 부상의 위험이 줄어듭니다. 비행 중 모터를 정지하면 기체가 추락하게 됩니다.

추락 시, 자세한 내용은 기체 추락 섹션을 참조하십시오.

4.7 기체 추락

기체가 추락한 경우 다음 비상 절차를 따르십시오.

1. 기체 반경 50미터 이내에 있는 사람들을 대피시키십시오.
2. 기체가 착륙한 후 현장 사진을 촬영하고, 전체 비행 로그를 업로드하십시오.
3. 배터리를 재사용하지 마십시오. 기체에서 배터리를 분리한 후 인화성 물질에서 떨어진 개방된 장소에 두십시오.
4. 공식 고객지원 또는 공인 딜러에게 문의하십시오. 화재가 발생한 경우, 자세한 내용은 화재 섹션을 참조하십시오.

4.8 플라이어웨이

1. 사용자는 앱의 지도에 표시된 기체와 조종기의 위치를 기준으로 기체를 검색할 수 있습니다.
2. 기체가 비행 도중 GNSS 신호를 상실한 경우, 앱의 지도에 기체가 표시되지 않습니다. 사용자는 GNSS 신호 유실 이전의 마지막 위치, 비행 속도, 비행 방향을 기준으로 기체의 위치를 추정할 수 있습니다.
3. 분실된 기체 사고의 세부 사항을 기록하십시오. 여기에는 기체 모델, 시간, 위치, 임무 상태, 기체가 분실된 방향 및 기타 관련 정보가 포함됩니다.
4. 공식 고객지원 또는 공인 딜러에게 문의하십시오.

4.9 화재

1. 배터리 주변의 인화성 물질을 안전 거리가 5m 이상 떨어진 곳으로 옮기십시오.
2. 통제 가능한 규모의 화재일 경우 다량의 모래로 불이 난 곳을 덮고 더 이상 연기가 나지 않을 때까지 찬물을 부어 배터리를 식히십시오. 배터리와 직접 접촉하지 않도록 내화성 장갑이나 기타 보호 도구를 사용하십시오. 배터리를 적절한 양의 식염수가 담긴 용기로 옮겨 충분히 잠기도록 합니다. 용기를 서늘한 곳에 72시간 이상 두어 배터리를 완전히 방전시킨 후 꺼내서 폐기합니다.
3. 통제할 수 없는 규모의 화재인 경우 배터리 주변에 인화성 물질이 없는지 다시 한번 확인하고 안전 거리를 10m 이상으로 연장하고 주변에 있는 사람을 대피시키십시오. 추가 사고를 방지하기 위해 배터리가 소진되고 불이 꺼질 때까지 기다리십시오.

5 작업



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



<https://ag.dji.com/t70/video>

5.1 유량계 캘리브레이션

캘리브레이션이 필요한 경우:

- 다른 정도의 액체를 사용합니다.
- 작업 완료 후 실제 양과 이론적 양 사이에 큰 오차가 있습니다.

캘리브레이션 중입니다.

1. 약 2L의 물로 분사 탱크를 채웁니다.
2. 'Operation View(작업 뷰)' > > ' 아이콘으로 이동하여, 'Flow Calibration(유량 캘리브레이션)'의 'Calibration(캘리브레이션)'을 누르면 캘리브레이션이 자동으로 시작됩니다. 완료되면 결과가 앱에 표시됩니다.

캘리브레이션이 성공적으로 완료되면 사용자는 작동을 진행할 수 있습니다.

캘리브레이션이 실패할 경우 알림을 눌러 문제를 확인하고 해결합니다. 문제가 해결되면 다시 캘리브레이션합니다.

- 캘리브레이션 과정 중 취소할 수 있으며, 유량 정확도는 이 캘리브레이션 이전의 데이터에 기반합니다.
- 추가 스프링클러를 교체하거나 장착한 후에는 지침에 따라 송출 펌프의 유량을 캘리브레이션해야 합니다.

5.2 매핑 작업

작업 절차

1. 'Operation View(작업 뷰)'에서 좌측 상단의 모드 전환 버튼을 누르고, 'Route Mapping(경로 매핑)' 또는 'Fruit Tree Mapping(과수 매핑)'을 선택합니다.

2. 십자선을 사용하여 지점을 추가할 때, 지도에 경계 지점을 추가하여 농경지를 생성한 후 비행경로를 조정합니다.
3. 아이콘을 눌러 농경지를 저장합니다. 추가된 농경지가 농경지 목록에 표시됩니다.
4. 임무를 선택하고  아이콘을 누른 후 슬라이더를 움직여 이륙합니다. 기체가 자동으로 경로를 따라 비행하면서 매핑 임무를 수행합니다. 재구성이 완료될 때까지 기다립니다. 재구성 지도는 원본 지도에 표시됩니다.

-  • 비행 중 매핑 작동이 일시 중지 또는 중지되고 새 매핑 농경지가 추가된 경우, 사용자는 작동 목록에서 일시 중지 또는 중지된 작업만 볼 수 있으며, 작동을 재개할 수 없습니다.
- 사용자가 재구성 중에 매핑 작업을 종료한 경우, 작업 목록에서 작업을 선택하고  아이콘을 눌러 재구성을 다시 시작할 수 있습니다.

재구성 결과 적용

1. 재구성이 완료되면 HD 지도에서 **'Route Planning(경로 계획)'** 및 **'Identify Field(농경지 식별)'**를 수행할 수 있습니다. 결과는 농경지 목록에 저장할 수 있으며 경로 또는 과수 작업 모드에서 적용할 수 있습니다.
2. 매핑 결과를 클라우드에 업로드하여 개인 계정에 바인딩합니다. 사용자는 다른 조종기에서 계정에 로그인하고 클라우드에서 HD 지도를 다운로드할 수 있습니다. 'Operation View(작업 뷰)'에서  아이콘을 누르고 오버레이 HD 지도를 **'Personal Account Map(개인 계정 지도)'**으로 설정합니다.

5.3 분사 작업

처방 지도 다운로드

변량시비를 수행하려면 먼저 처방 지도를 다운로드합니다.^[1]

- DJI Agras 홈 화면으로 이동하여 **'Cloud(클라우드)'**를 누르고 **'Prescription Map(처방 지도)'** 탭에서 파일을 선택하여 다운로드합니다.
- 사용자는 DJI Terra에서 계획하거나 DJI SmartFarm Web에서 다운로드한 처방 임무를 microSD 카드에 저장한 다음, 조종기에 microSD 카드를 삽입하여 임무를 DJI Agras 앱으로 가져올 수도 있습니다.

[1] 앱에서 처방 지도를 다운로드하려면 DJI SmartFarm Web을 필수 펌웨어 버전과 함께 사용하십시오. 펌웨어를 필요한 버전으로 업데이트하십시오.

다운로드/가져오기 작업

- 클라우드에서 다운로드: DJI Agras에서 홈 화면으로 이동하여 '■ > Cloud(클라우드)'를 누르고 'Task(임무)' 탭에서 파일을 선택하여 다운로드합니다.
- microSD 카드에서 가져오기: DJI Terra의 계획 데이터가 포함된 microSD 카드를 조종기의 microSD 카드 슬롯에 삽입합니다. DJI Agras에서 홈 화면으로 이동하여 '■ > microSD'를 누르고 데이터를 선택한 후 '가져오기'를 누릅니다.

다운로드하거나 가져온 작업은 작업 목록에 표시됩니다.

작업 계획

경로 작업 계획

- 앱의 'Operation View(작업 뷰)'로 이동하여 좌측 상단의 모드 전환 버튼을 누르고 'Route(경로)'를 선택한 다음 임무 유형을 선택하고 'Add(추가)'를 누릅니다.
- 십자선을 사용하여 지점을 추가할 때, 지도에 경계 지점을 추가하여 농경지를 생성한 후 'Obstacles(장애물)' 및 'Non-Spraying Area(비분사 구역)'를 표시할 지점을 추가합니다.
 - 'Multiple Fields(여러 농경지)'를 선택하면 여러 경계 지점을 한 번에 추가할 수 있습니다. 그런 다음 농경지 구분에 따라 해당 경계 지점을 눌러 연결하고 개별 농경지를 생성합니다.
 - 'A-B Route(A-B 경로)'를 선택하면, 기체는 A와 B 지점을 기록한 후 바로 작업을 시작할 수 있습니다. 자세한 내용은 [A-B 경로 작업 수행](#) 섹션을 참조하십시오.
 - 'Custom(맞춤 설정)'을 선택하면 웨이포인트를 추가하여 비행경로를 생성할 수 있습니다.
- 앱은 농경지를 생성한 후 경로를 생성합니다. 'Flight Route Settings(비행경로 설정)' 패널에서 경로 매개변수를 조정합니다.
- 아이콘을 눌러 농경지를 저장합니다. 추가된 농경지가 농경지 목록에 표시됩니다.

과수 작업 계획

- 앱에서 'Operation View(작업 뷰)'로 이동하여 왼쪽 상단의 모드 전환 버튼을 누르고 'Fruit Tree(과수)'를 선택한 다음, 재구성된 HD 지도에서 농경지를 계획하거나 농경지 목록에서 임무를 편집합니다.
- 십자선을 사용하여 지점을 추가할 때 지도에 경계 지점 또는 캘리브레이션 지점을 추가합니다. 재구성된 지도에서 계획할 때 3D를 눌러 3D 뷰에서 지면 기준 경로의 상대 고도와 주변 물체를 확인합니다.
- 앱은 농경지를 생성한 후 경로를 생성합니다. 'Flight Route Settings(비행경로 설정)' 패널에서 경로 매개변수를 조정합니다.
- 아이콘을 눌러 농경지를 저장합니다. 추가된 농경지가 농경지 목록에 표시됩니다.

유의 사항

- ☀ • **RC로 지점 추가** 또는 **기체로 지점 추가**를 선택한 경우 조종기를 사용하여 원하는 위치로 이동하거나 기체를 원하는 위치로 비행하고 **추가**를 누릅니다.
- 휴대전화를 사용하여 지점을 추가할 때, RTK 동글을 휴대전화에 설치하고 DJI SmartFarm에서 **'Field(농경지) > Plan Field(농경지 계획)**를 누른 후 지도에 지점을 추가합니다.
- 십자선을 사용하여 지점을 추가하려면 보다 정확한 지도가 필요합니다. 추가된 지점의 정확도를 높이기 위해, 매팅 작업에서 재구성된 HD 지도를 사용하거나 ☀ 아이кон을 누르고 오버레이 HD 지도에서 적절한 지도 소스 링크를 입력하는 것이 좋습니다.
- 경로 작업에서 농경지는 **'Divide Field(농경지 분할)**를 통해 여러 임무 영역으로 나눌 수 있으며 임무 매개변수를 개별적으로 설정할 수 있습니다.
- 농경지를 편집하려면 농경지 목록에서 선택하고 ✎ 아이кон을 눌러 편집 모드로 들어갑니다.
- ☀ 아이кон을 누르고 **'Multitask(멀티태스크)**를 선택한 다음, 여러 농경지를 선택하고 **'Merge Field(농경지 병합)**를 수행할 수 있습니다.

작업 수행

경로/과수 작업 수행

1. 탁 트인 평평한 지면에 기체를 놓고 기체 후면이 사용자를 향하게 합니다. 조종기 전원을 켜 다음 기체 전원을 켭니다.
 2. **'Operation View(작업 뷰)**로 이동하여 작업 모드를 선택한 다음 농경지를 선택하고 ☑ 아이кон을 누릅니다.
 3. **'Task Settings(임무 설정)**에서 매개변수를 설정합니다.
 4. 경로를 조정합니다.
 - 계획한 농경지의 위치가 실제 농경지와 다른 경우 **'Rectify Offset(오프셋 교정)**을 누르고 미세 조정 버튼을 사용해 농경지 위치를 조정합니다.
 - 지도를 드래그하고 **'Connection Point(연결 지점)**를 눌러 연결 또는 RTH 경로의 장애물을 피해 십자선 위치에서 연결 지점을 추가합니다.
 5. 필요한 경우 처방 지도를 추가합니다. 📄 아이кон을 누르고 목록에서 미리보기할 처방 지도를 선택합니다. 선택한 처방 지도를 농경지에 적용하려면 **'확인'**을 누릅니다.
 6. ⏏ 아이кон을 누르고 기체 상태 및 작업 설정을 확인하고 슬라이더를 움직여 이륙합니다. 기체는 작업을 자동으로 수행하며, 경로는 추가된 장애물과 연결 지점을 기반으로 생성됩니다.
-
- ☀ • 경로 작업 모드에서 매개변수를 설정한 후, **'New Template(새 템플릿)**을 한 번 누르면 현재 매개변수 구성을 템플릿으로 저장하여 반복 작업에 사용할 수 있습니다.

- 과수 작업 모드에서는 사용자가 필요에 따라 'Amount(양)' 또는 'Flow(흐름)' 패널에서 매개변수를 설정할 수 있습니다.
- 기체는 사전 설정된 연결 경로 고도에서 첫 번째 웨이포인트로 비행하고 작업이 일시 정지되고 재개된 후 이 고도의 비행경로로 돌아갑니다. 이륙 후 임무가 적용되면 기체는 현재 고도에서 첫 번째 웨이포인트로 비행합니다.



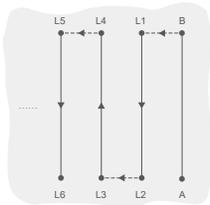
- 개방된 지역에서만 이륙하고 작업 환경에 따라 적절한 연결 경로 및 RTH 고도를 설정하십시오.
- 작업 시작 전에 모터가 기동되면 자동으로 작업이 취소됩니다. 작업 목록에서 작업을 호출해야 합니다.
- 일단 시작되면 기체는 경로의 시작 지점으로 비행하고 비행 경로의 지속 시간 동안 첫 번째 선회 지점의 방향으로 비행 방향을 고정합니다.
- 기체는 경로 간격 및 비분사 구역을 비행하는 동안 분사하지 않고 경로를 따라 비행하는 동안에만 자동으로 분사합니다. 사용자는 앱에서 매개변수를 조정할 수 있습니다.
- 작업 중에는 사용자가 기체의 방향을 제어할 수 없지만 롤 스틱이나 피치 스틱을 움직여 작업을 일시 정지할 수 있습니다. 기체가 호버링하며 중단 지점을 기록하면 기체를 수동으로 제어할 수 있게 됩니다. 'Resume(재개)'을 누르면 기체는 선택된 리턴 포인트로 자동으로 돌아가 작업을 재개합니다. 중단 지점으로 돌아갈 때는 기체 안전에 주의를 기울이십시오.

A-B 경로 작업 수행

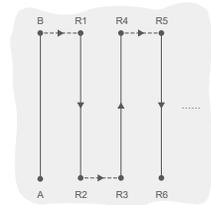


1. 작업 매개변수를 설정합니다.

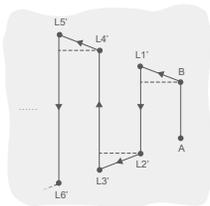
- 시작 지점으로 기체를 비행하고 호버링한 다음 화면에서 A(B)를 누르거나 조종기에서 사전 설정된 사용자 설정 버튼을 눌러 지점 A와 B를 기록합니다.
- 지점 A 또는 B의 비행 방향을 조정해야 하는 경우, 지점이 기록된 후 화면에서 지점 A(B) 비행 방향 버튼을 누르고 조종기의 요 스틱을 움직입니다. 기체의 비행 방향은 지도에 점선으로 표시된 지점 A 또는 B를 향한 비행 방향에 해당합니다. 버튼을 다시 눌러 지점 A 또는 B에 대한 현재 비행 방향을 설정합니다.
- 지점 A와 B가 기록된 후 앱은 기본적으로 경로 R 또는 경로 R'을 생성합니다. 이 버튼을 눌러 경로 L 또는 경로 L'으로 전환할 수 있습니다.



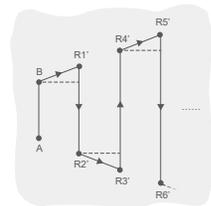
경로 L



경로 R



경로 L'



경로 R'

- 아이콘을 누르고 기체 상태 및 임무 설정을 확인한 다음 슬라이더를 움직여 이륙합니다. 기체가 자동으로 작업을 수행합니다.



- 운영된 비행경로의 수가 3개를 초과하는 경우(지점 A에서 지점 B까지 포함) 사용자는 'End(종료)'를 누른 후 농경지로 저장할 수 있습니다.



- 먼저 지점 A를 기록하고 비행 방향을 조정한 후 지점 B를 기록하고 비행 방향을 조정해야 합니다.
- 사용자는 A 또는 B 지점이 기록된 후에 위치를 조정할 수 없습니다. 지점 A 또는 B의 조정이 필요한 경우, 새로운 A-B 경로 작동을 시작하십시오.
- 작업하는 동안 기체를 가시권(VLOS)에 유지해야 합니다.
- 작업하는 동안 강한 GNSS 신호가 있는지 확인하십시오. 그렇지 않으면 작업을 성공적으로 완료하지 못할 수 있습니다.
- 작업 중 기체는 A에서 B로 가는 선과 평행한 경로를 따라 비행하는 동안에만 액체를 분사하고, 경로의 다른 부분을 따라 비행하는 동안에는 분사를 중지합니다.

멀티태스킹

'Multitask(멀티태스크)'를 활성화한 후 연속 작업을 위해 여러 농경지를 선택합니다.

1. ▶ 아이콘을 누르고 목록에서 여러 농경지를 선택하거나 지도에서 농경지를 선택합니다. 선택된 농경지는 선택 순서대로 번호가 매겨집니다. 그런 다음 'Use(사용)'를 누릅니다.
2. 각 농경지에 대해 임무 매개변수를 개별적으로 설정합니다. 설정 패널에서 번호를 선택하거나 지도에서 해당 농경지를 눌러 농경지를 전환합니다. 현재 표시된 매개변수를 선택된 농경지 모두에 적용하려면 'Apply to All Selected(모든 선택 항목에 적용)'를 누릅니다.
3. ↻ 아이콘을 누르면 기체가 순서대로 작업을 수행합니다. 사용자는 진행 중인 임무와 대기 중인 임무의 매개변수를 조정할 수 있습니다.
4. 각 임무가 완료된 후 앱은 임무 요약을 표시합니다. 기체는 자동으로 다음 농경지로 비행하여 작업을 계속합니다.

수동 작업

이 모드는 작거나 불규칙한 모양의 작업 영역에 이상적입니다.

1. 'Operation View(작업 뷰)'에서 좌측 상단의 모드 전환 버튼을 누르고 'Manual(수동)'을 선택합니다.
2. 'Manual(수동)' 또는 'Manual Plus(수동 플러스)'를 선택한 다음 'Operation(작업)' 및 'Flight(비행)' 매개변수를 설정합니다.
3. 기체를 임무 지역으로 비행시키고 조종기 버튼을 사용하여 분사 임무를 수행합니다. 수동 플러스 모드(M+ 모드)에서 화면의 ◀ 또는 ▶ 아이콘을 누르면 기체가 경로 간격에 대해 사전 설정된 거리에서 좌측 또는 우측으로 비행합니다. 기체는 전진, 후진 또는 대각선으로 비행할 때 자동으로 분사하지만 옆으로 비행할 때는 분사하지 않습니다.



- 최적의 작업 조건에서 및 고도 안정화 기능이 활성화된 경우 레이더 모듈은 분사 시 기체와 초목 사이의 거리를 유지합니다.
- 코스 락이 활성화되면 기체의 비행 방향은 잠깁니다. 사용자는 모든 다른 움직임을 제어할 수 있지만 기체의 비행 방향은 제어할 수 없습니다.
- 수동 플러스 작업 중 사용자가 분사량, 비행 속도 및 초목 위의 높이를 조정할 수 있지만 줄 간격은 조정할 수 없습니다.

5.4 작동 재개

경로 또는 과수 작업을 종료할 때 기체는 중단 지점을 기록합니다. 작동 재개 기능을 사용하면 사용자가 분사 탱크를 다시 채우거나 배터리를 교체하거나 수동으로 장애물을 피하기 위해 작동을 일시적으로 중지할 수 있습니다. 그런 다음 중단 지점에서 작업을 재개합니다.

중단지점 기록

임무를 종료할 때 GNSS 신호가 강하고 중단지점 기록 조건이 충족되면 기체는 중단지점을 기록합니다. GNSS 신호가 약하면, 기체가 자세 모드로 들어가고 현재 작업을 종료합니다. 강한 GNSS 신호가 있었던 마지막 위치가 중단지점으로 기록됩니다.

재개 절차

1. GNSS 신호가 강하고 중단지점 기록 조건을 충족한 상태로 임무를 종료할 때, 기체는 현재 위치를 중단지점을 기록합니다.
2. 기체에 필요한 작업(배터리 교체, 리필 또는 장애물 회피를 위한 기체 제어 등)을 수행한 후 기체를 안전한 위치로 비행시킵니다.
3. 화면에서 중단지점 또는 리턴 포인트를 선택합니다.
4. **'Resume(재개)'**을 누르면 기체는 선택된 리턴 포인트로 자동으로 돌아가 작업을 재개합니다.



- 작업 전 연결 지점을 추가한 경우, **'Resume(재개)'**을 누르면 기체는 연결 지점을 통해 중단지점으로 다시 비행합니다.
- **'End(종료)'** 버튼을 눌러 작업이 종료되면 연결 지점을 더 이상 사용할 수 없습니다. 필요한 경우 작업을 다시 수행하기 전 연결 지점을 추가합니다.

5. 중단지점 또는 리턴 포인트로 비행 중 장애물이 감지되면 기체는 이를 회피하거나 감속하여 호버링합니다. 호버링 후에는 사용자가 직접 기체를 제어해야 합니다. 자세한 내용은 **작동 재개**를 참조하십시오.

스마트 재시작

경로 및 과수 작업의 경우, 다음 조건 중 하나라도 충족되면 스마트 재시작을 사용할 수 있습니다. 더 무거운 페이로드를 실을 때 비행 거리를 줄이기 위해 중단지점과 기체 위치에 따라 앱이 최적의 리턴 포인트를 계산합니다.

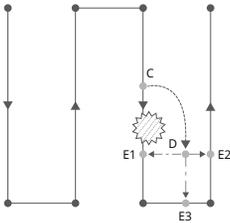
- **'Pause(일시 정지)'**를 누르고 기체를 지상에 착륙시킨 후.
- **'End(종료)'** 버튼을 눌러 작업을 종료한 후 **'In Progress(진행 상태)'** 탭을 통해 다시 시작할 때.

임무를 시작하기 전에 > 에서 **'Smart Resume(스마트 재시작)'**을 활성화하십시오. 사용자는 기체가 착륙한 이후 화면 좌측 메뉴에서 이 기능을 활성화/비활성화할 수도 있습니다.

작동 재개

경로 또는 과수 작업 중에 기체가 장애물을 자동으로 우회하지 못하거나 비정상적인 기체 행동과 같은 비상 상황이 발생하면 사용자가 기체를 수동으로 제어할 수 있습니다. 다음 지침은 수동으로 장애물을 회피하는 방법을 설명합니다.

수동 장애물 회피



범례	
	장애물
	선회 지점
	작동 경로
	수동 비행 경로
	자동 복귀 경로

1. 작업 종료

임무 중 기체가 장애물을 자동으로 우회하지 못하면 사용자가 수동으로 기체를 제어하여 장애물을 피해야 합니다. 기체는 자동으로 수동 작업 모드로 전환하고 임무를 일시 정지하며 현재 위치를 중단지점(C 지점)으로 기록하고 해당 비행 행동을 완료한 후 호버링합니다.

2. 장애물 우회

수동 작업 모드로 전환한 후 사용자는 지점 C에서 지점 D까지 장애물을 회피하기 위해 기체를 제어할 수 있습니다.

3. 작동 재개

E1, E2 또는 E3로 표시된 리턴 포인트 중 하나를 선택합니다. '재개'를 누르면 기체가 D로 표시된 지점에서 수직선을 따라 선택한 리턴 포인트로 비행합니다.



- 장애물 회피가 필요한 경우와 같이 경로로 복귀할 때 비상 상황이 발생하면 위의 지침을 반복하여 종료하고 작동을 재개하십시오.



- 선택 가능한 리턴 포인트의 수는 기체의 위치와 관련이 있습니다. 예를 들어 경로 작업 모드에는 E3(비분사 경로 지점)가 없습니다. 앱 표시에 따라 선택하십시오.
- 작동을 재개하기 전에 기체가 장애물을 완전히 피했는지 확인하십시오.
- 비상 상황이 발생하면 기체가 정상적으로 작동하는지 확인하고 기체를 수동으로 안전한 지역으로 비행하여 작동을 재개하십시오.

5.5 빈 탱크 경고

기체는 빈 탱크 지점을 계산하고 이를 지도에 표시할 수 있습니다. 분사 탱크가 비면 앱에서 알림을 표시합니다.



- 작업 경로가 끝나기 전에 탱크가 바닥난 것으로 계산되지 않으면 빈 탱크 지점이 지도에 표시되지 않습니다.
- 경로 및 과수 작업의 경우, 분사 탱크에 액체를 추가하거나 작업 매개변수를 조정할 때 추가된 액체의 양과 조정된 설정에 따라 빈 탱크 지점이 작업 경로에서 동적으로 업데이트됩니다.

- 사용자는 빈 탱크 지점에서 기체가 수행할 동작을 설정할 수 있습니다.
-

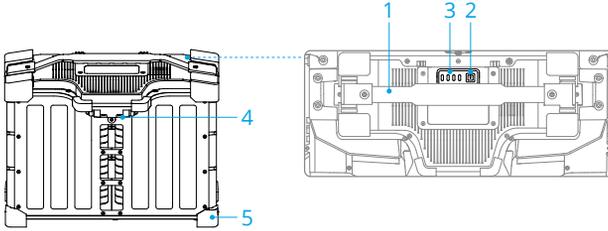
사용법

1. ⚙ > 📍 에서 **'Display Empty Tank Point(빈 탱크 지점 표시)'**를 활성화하고 빈 탱크 작업을 설정합니다.
2. 앱에 빈 탱크 경고가 표시되면 스프링클러가 자동으로 꺼집니다.
3. 기체를 착륙시키고 모터를 정지합니다. 분사 탱크를 다시 채우고 커버를 단단히 고정합니다.
4. 작동 모드를 선택하고 작동을 계속합니다.

6 인텔리전트 플라이트 배터리

6.1 소개

DB1580 인텔리전트 플라이트 배터리이 예시로 사용되었습니다.



1. 핸들
2. 전원 버튼
3. 상태 LED
4. 전원 포트
5. 고무 캡

6.2 경고

사용하기 전에 안전 가이드와 배터리 스티커를 참조하십시오. 조작 및 사용에 대한 모든 책임은 사용자에게 있습니다.

- ⚠ • 배터리를 더운 날의 차량 내부, 난로 또는 히터 근처, 또는 발전기 배기구 근처와 같은 열원 근처에서 사용하거나 충전하지 마십시오.
- 배터리를 기체에 연결하고 분리할 때는 먼저 전원을 끄도록 하십시오. 전원이 켜져 있을 때는 절대 배터리를 연결하거나 분리하지 마십시오. 그렇지 않을 경우, 전원 포트가 손상될 수 있습니다.
- 강한 정전기 또는 전자기기가 있는 환경이나 고압 송전선 근처에서는 배터리를 사용하지 마십시오. 그렇지 않으면, 배터리 회로 기판이 오작동하여 심각한 비행 위험을 일으킬 수 있습니다.
- 실제 상황에 따라 모래, 방화 담요 또는 건조 분말 또는 이산화탄소 소화기를 사용하여 배터리 화재를 진압해야 합니다.
- 배터리의 양극과 음극을 케이블이나 기타 금속 물체로 연결하지 마십시오. 배터리가 단락됩니다.

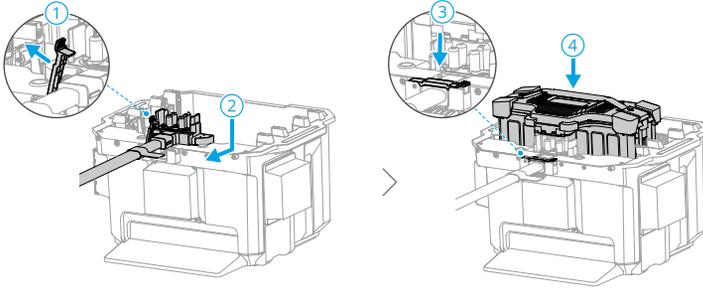
- 배터리 단자를 닦을 때는 항상 깨끗하고 마른 천을 사용하십시오. 그렇지 않으면 배터리 연결에 영향을 미쳐 에너지가 손실되거나 충전이 되지 않을 수 있습니다.
- 배터리 손상 및 비행 위험을 방지하기 위해 배터리 잔량이 15% 미만일 때 비행하지 마십시오.
- 배터리가 올바르게 연결되었는지 확인하십시오. 그렇지 않으면 비정상적인 충전으로 인해 배터리가 과열되거나 심지어 폭발할 수 있습니다. 공인 딜러에서 승인한 배터리만 구입하여 사용하십시오. DJI는 승인되지 않은 배터리를 사용하여 발생하는 손상에 대해 책임을 지지 않습니다.
- 날카로운 물체로 인해 배터리가 손상되지 않도록 배터리를 평평한 표면에 놓으십시오.
- 배터리 또는 충전 기기 위에 아무것도 두지 마십시오. 그렇지 않으면 배터리가 손상되어 화재 위험이 발생할 수 있습니다.
- 배터리는 무겁습니다. 배터리를 옮길 때는 떨어뜨리지 않도록 주의하십시오. 배터리를 떨어뜨려 손상되는 경우, 즉시 사람과 가연성 물체로부터 멀리 떨어진 개방된 곳에 배터리를 두십시오. 그리고 30분 동안 기다린 다음 24시간 동안 소금물에 담가 두십시오. 배터리를 폐기할 때는 전원이 완전히 방전되었는지 확인한 후 현지 법률에 따라 처리하십시오.
- DJI는 타사 충전기를 사용하여 발생하는 손상에 대해서는 어떠한 책임도 지지 않습니다.
- 카펫 또는 목재와 같은 가연성 물질이나 가연성 표면 근처에서 배터리를 충전하지 마십시오. 충전 중에는 배터리를 방치하지 마십시오. 배터리 스테이션과 충전 배터리 사이에 최소 30cm의 거리를 두어야 합니다. 그렇지 않으면 배터리 스테이션 또는 충전 중인 배터리가 과도한 열에 의해 손상될 수 있으며 화재 위험이 발생할 수도 있습니다.
- 배터리를 식히기 위해 또는 충전 중일 때 배터리를 물에 담그지 마십시오. 그렇지 않으면 배터리 셀이 부식되어 배터리에 심각한 손상이 발생할 수 있습니다. 배터리를 물에 담가 발생하는 배터리 손상에 대한 모든 책임은 사용자에게 있습니다.
- 배터리를 항상 건조한 상태로 유지하십시오.
- 충전하기 전에 배터리 전원이 꺼져 있는지 확인하십시오. 충전이 완료되면 배터리의 전원을 끈 다음 배터리를 충전 기기에서 분리하십시오. 그렇지 않을 경우, 배터리 포트가 손상될 수 있습니다.



- 비행 전에는 항상 배터리가 완전히 충전되어 있는지 확인하십시오.
- 저온 환경에서 작동할 때는 먼저 배터리가 최소 5°C 이상인지 확인하십시오. 20°C 이상이 이상적입니다. 기체를 호버링하여 배터리를 예열하십시오.

6.3 공냉식 히트 싱크 사용

비행 후에는 배터리 온도가 높아집니다. 배터리를 공식 공냉식 히트싱크 또는 타사 방열 기기에 넣어 충전하십시오. 그렇지 않으면 충전되지 않을 수 있습니다.



- ⚠️ • 배터리는 0~60°C의 온도 범위에서 충전하십시오. 이상적인 충전 온도 범위는 22~28°C입니다. 이상적인 온도 범위에서 충전하면 배터리 수명이 연장될 수 있습니다.
- 배터리는 한 번에 하나만 충전하십시오. 그렇지 않으면 열 방출이 영향을 받습니다.
- 충전 중에는 배터리 온도에 따라 공냉식 히트싱크가 자동으로 활성화됩니다.
- 배터리를 연결한 상태로 공냉식 히트싱크를 운반할 때는 공랭식 히트싱크에서 충전 케이블을 반드시 제거하십시오. 그렇지 않으면 충전 케이블이 마모됩니다.
- 물로 헹구지 마십시오.
- 보호용 메시와 냉각 팬을 정기적으로 청소하여 열 방출이 원활하도록 하십시오.
- 공랭식 히트싱크를 밟아 배터리를 제거하지 마십시오.

6.4 LED 패턴

배터리 잔량 확인

전원 버튼을 한 번 눌러 현재 배터리 잔량을 확인합니다.

배터리 잔량 LED는 충전 및 방전 중인 배터리 잔량을 표시합니다. LED 상태는 아래 정의되어 있습니다.

- LED 켜짐
- ☀️ LED 깜박임
- LED 꺼짐

깜박임 패턴	배터리 잔량
● ● ● ●	88~100%
● ● ● ☀️	76~87%
● ● ● ○	63~75%

깜박임 패턴	배터리 잔량
	51~62%
	38~50%
	26~37%
	13~25%
	0~12%

배터리 잔량 LED

아래 표는 충전 중 배터리 잔량을 보여줍니다.

깜박임 패턴	배터리 잔량
	0~50%
	51~75%
	76~99%
	100%

- ⚠ 배터리 셀 온도가 15°C 미만일 경우, LED의 깜박임 빈도가 느려지고 충전 속도가 상대적으로 느려집니다.
- LED로 표시되는 배터리 잔량은 온도 및 고도와 같은 환경 요인의 영향을 받습니다.

배터리 오류 LED 패턴

아래 표에는 배터리 보호 메커니즘과 해당 LED 패턴이 나와 있습니다.

LED	깜박임 패턴	설명
	LED 2 및 LED 4가 초당 세 번 깜박임	전원을 켤 때 기체 단락/과전류
	LED 2 및 4가 초당 두 번 깜박임	전원을 켤 때 저전압
	LED 2가 초당 두 번 깜박임	과전류 감지됨
	LED 2가 초당 세 번 깜박임	배터리 시스템 오류
	LED 3이 초당 두 번 깜박임	과충전 감지됨
	LED 3이 초당 세 번 깜박임	충전 기기 과전압
	LED 4가 초당 두 번 깜박임	충전/전원을 켤 때 온도가 너무 낮음
	LED 4가 초당 세 번 깜박임	충전/전원을 켤 때 온도가 너무 높음
	4개의 LED 모두 빠르게 깜박임	배터리 비정상 및 이용 불가
	현재 배터리 잔량을 표시하고, 1초 간격으로 2초 동안 불이 켜집니다.	배터리가 잘못 설치되었습니다. 발전기와 기체를 정상적으로 시작하기 위해 높은 전류를 제공할 수 없습니다.

전원을 켤 때 과전류가 감지되거나 단락이 발생하는 경우, 배터리를 분리한 다음 포트에 이물질이 있는지 확인하십시오.

전원을 켤 때 저전압이 감지되는 경우, 사용하기 전에 배터리를 충전하십시오.

배터리 온도가 비정상인 경우, 온도가 정상으로 돌아올 때까지 기다리십시오. 그러면 배터리가 자동으로 전원이 켜지거나 충전이 재개됩니다.

다른 상황의 경우, 문제(과전류, 과충전으로 인한 배터리 전압 초과 또는 충전 기기 전압 초과)를 해결한 후 전원 버튼을 눌러 LED 표시등 보호 경고를 취소하고 충전 기기를 뽑았다가 다시 연결하여 충전을 재개하십시오.

배터리가 올바르게 설치되지 않은 경우, 배터리, 기체 및 충전 기기의 커넥터를 청소한 후 배터리를 다시 설치하십시오.

6.5 보관 및 운반

- ⚠ • 운반 중 또는 장기 저장 시 기체 또는 기타 기기의 전원을 끄고 배터리를 분리합니다.
- 배터리 잔량이 너무 적으면 배터리를 40~60% 수준으로 충전하십시오. 충전량이 낮은 상태로 배터리를 장기간 보관하지 마십시오. 그렇지 않으면 성능에 부정적 영향을 줄 수 있습니다.
- 배터리는 건조한 환경에서 보관해야 합니다.
- 폭발물이나 유해 물질 근처 또는 안경, 시계, 보석류 및 헤어핀과 같은 금속 물체 근처에 배터리를 두지 마십시오.
- 손상된 배터리 또는 충전량이 30% 이상인 배터리는 운반하지 마십시오. 운반 전에 배터리를 25% 이하로 방전하십시오.
- 배터리를 3개월 이상 보관하는 경우 -20° ~ 40°C 온도 범위의 환경에서 배터리 안전 가방이나 배터리 안전 상자에 보관하는 것이 좋습니다.
- 충전량이 낮은 배터리를 장기간 보관하면 배터리가 최대 절전 모드로 들어가게 됩니다. 배터리를 충전하면 최대 절전 모드에서 나옵니다.

6.6 점검

- ⚠ • 배터리를 물로 청소하지 마십시오.
- 단자와 배터리 포트를 정기적으로 점검하십시오. 알코올이나 기타 인화성 액체로 배터리를 청소하지 마십시오. 손상된 충전 기기는 사용하지 마십시오.
- 배터리를 장기간 사용하지 않으면 배터리 성능에 영향을 미칩니다.
- 배터리 성능을 보장하려면 배터리를 최소 3개월마다 완전히 충전하고 방전시키십시오.

- 배터리를 5개월 이상 충전하거나 방전시키지 않으면 배터리의 보증이 더 이상 적용되지 않습니다.
-

6.7 폐기

- ⚠ • 배터리 커버를 열고 5% 소금 용액에 2주 이상 넣어 배터리를 완전히 방전시키는 것이 좋습니다. 그리고 특정 재활용 상자에 담아 폐기하십시오. 문제가 있을 경우 공식 지원팀이나 공인 딜러에게 문의하십시오.
 - 배터리에는 유해 화학 물질이 포함되어 있으므로 일반 폐기물 처리 용기에 배터리를 버리지 마십시오. 배터리 폐기 및 재활용 관련 현지 규정을 엄격히 준수하시기 바랍니다.
 - 배터리를 완전히 방전시킬 수 없는 경우에는 배터리 재활용 상자에 배터리를 직접 폐기하지 마십시오. 전문 배터리 재활용 회사에 연락하여 도움을 받으십시오.
-

7 부록

7.1 사양

사양은 다음 웹사이트를 참조하시기 바랍니다.

<https://ag.dji.com/t70/specs>

7.2 펌웨어 업데이트

DJI Agras 사용

1. 기체와 조종기의 전원을 켭니다. 기체가 조종기와 연동되어 있고 조종기가 인터넷에 연결되어 있는지 확인하세요.
2. DJI Agras를 실행합니다. 새 펌웨어를 사용할 수 있을 때 홈페이지에 알림 메시지가 표시됩니다. 펌웨어 업데이트 부류 들어가려면 누릅니다.
3. 'Update All Selected(모든 선택 항목 업데이트)'를 한 번 누르면 DJI Agras는 선택한 모든 기기의 펌웨어를 다운로드하여 자동으로 업데이트합니다.
4. 모든 기기가 조종기에 연결되어 있는지 확인하고 업데이트가 완료될 때까지 기다립니다. 업데이트 중에는 기체 전면 표시등이 노란색으로 깜박입니다.
5. 업데이트가 완료되면 기체 전면 표시등이 녹색으로 계속 유지됩니다. 조종기와 기체를 수동으로 다시 시작합니다. 표시등이 빨간색으로 계속 유지되어 펌웨어 업데이트가 실패했음을 나타내면 업데이트를 다시 실행해 보십시오.

 지능형 충전기 또는 다기능 인버터 발전기의 펌웨어를 업데이트하려면 기기를 조종기의 USB-A 포트에 연결합니다.

DJI ASSISTANT 2 사용

1. DJI Assistant 2는 여러 DJI 기기의 동시 업데이트를 지원하지 않으므로 기체나 조종기를 컴퓨터에 개별적으로 연결하세요.

 기체 전면의 하단 커버 아래에 USB-C 포트를 USB-C 케이블로 컴퓨터에 연결한 다음 기체의 전원을 켭니다.

2. 컴퓨터가 인터넷에 연결되어 있고 DJI 기기의 전원이 켜져 있는지 확인하세요.
3. DJI Assistant 2를 실행하고 DJI 계정을 사용하여 로그인합니다.
4. 메인 인터페이스 왼쪽의 **펌웨어 업데이트**를 탭합니다.

5. 펌웨어 버전을 선택하고 업데이트하려면 클릭합니다. 펌웨어가 자동으로 다운로드되고 업데이트됩니다.
6. '업데이트 성공' 알림 메시지가 나타나면 업데이트가 완료되고 DJI 기기가 자동으로 다시 시작됩니다.

유의 사항

- ⚠ 펌웨어 업데이트를 수행하기 전에 모든 연결을 확인하고 모터에서 프로펠러를 분리해야 합니다.
 - 펌웨어 업데이트 전 기체와 조종기가 완전히 충전되어 있어야 합니다.
 - 업데이트가 진행되는 동안 액세서리를 분리하거나 기기를 끄지 마십시오.
 - 기체의 펌웨어를 업데이트한 후 조종기의 펌웨어를 최신 버전으로 업데이트해야 합니다.
 - 모든 펌웨어 업데이트, 시스템 캘리브레이션 및 설정값 설정 절차를 수행하는 동안 사람들과 동물로부터 안전한 거리를 유지하십시오.
 - 안전을 위해 펌웨어를 항상 최신 버전으로 업데이트하십시오.
 - 업데이트 후에 조종기와 기체의 연동이 끊어질 수 있습니다. 조종기와 기체를 다시 연결하십시오.
 - USB-C 포트를 사용하지 않는 경우 반드시 방수 덮개를 부착하십시오. 그렇게 하지 않으면 포트에 물이 들어가 단락될 수 있습니다.
-

7.3 강화된 전송 사용

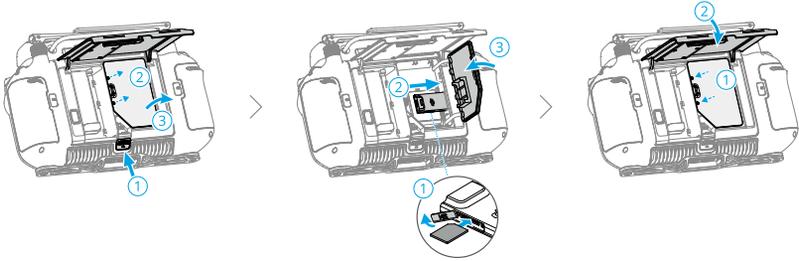
강화된 전송에는 OcuSync 동영상 전송 기술과 4G 네트워크가 통합되었습니다. OcuSync 동영상 전송이 막히거나 간섭이 발생하거나 장거리에 걸쳐 사용되는 경우, 4G 연결을 통해 기체 제어를 유지할 수 있습니다.

사용 요구사항은 다음과 같습니다.

- 기체에 DJI 셀룰러 동글 키트(별도 판매)가 설치되어야 합니다.
- 조종기에 DJI 셀룰러 동글을 장착하거나 조종기를 Wi-Fi 핫스팟에 연결하여 강화된 전송 시스템을 사용할 수 있습니다.

- ⚠ 강화된 전송은 일부 국가 및 지역에서만 지원됩니다.
 - DJI 셀룰러 동글 및 서비스는 일부 국가 및 지역에서만 사용할 수 있습니다. 현지 법률 및 규정을 준수하고 DJI 셀룰러 동글 서비스 약관을 준수하십시오.
-

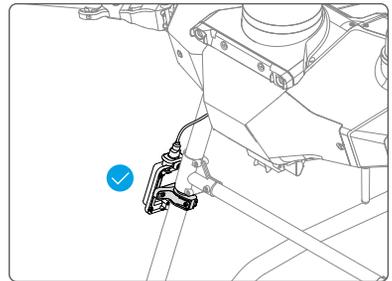
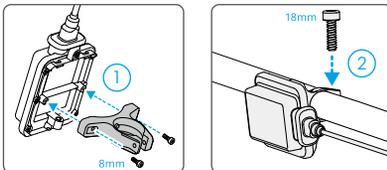
nano-SIM 카드 삽입



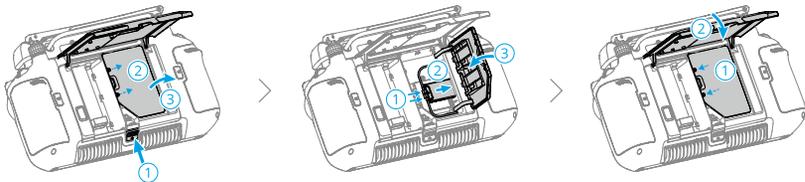
- ⚠ • 현지 이동통신사 공식 채널에서 4G 네트워크를 지원하는 nano-SIM 카드를 구입하는 것이 좋습니다.
 - IoT SIM 카드는 사용하지 마십시오. 동영상 전송 품질이 심각하게 저하될 수 있습니다.
 - 가상 이동통신사가 제공하는 SIM 카드를 사용하지 마십시오. 인터넷에 연결할 수 없게 될 수 있습니다.
 - SIM 카드에 비밀번호(PIN 코드)가 설정된 경우, 스마트폰에 SIM 카드를 삽입해 PIN 코드 설정을 취소해야 합니다. 그렇지 않으면 인터넷에 연결할 수 없게 됩니다.
-
- 💡 • DJI 셀룰러 동글 키트를 사용 위해 나노 SIM 카드를 교체해야 하는 경우, 케이스에서 나사를 제거한 후 DJI 셀룰러 동글을 분리하여 교체하십시오. 재설치할 때는 DJI 셀룰러 동글을 올바르게 연결하고 나사를 조이십시오.

DJI 셀룰러 동글의 설치

1. 기체에 DJI 셀룰러 동글을 설치하세요.



2. 조종기에 DJI 셀룰러 동글을 설치하세요.



강화된 전송 사용

조종기와 기체를 켜고 정상적으로 연결되어 있는지 확인합니다. 조종기가 인터넷에 연결되어 있는지 확인합니다. 앱에서 강화된 전송을 활성화할 수 있습니다.

- 'Operation View(작업 뷰)'에서 동영상 전송 신호 아이콘을 눌러 팝업 상자에서 **'Enhanced Transmission(강화된 전송)**을 활성화하거나 비활성화합니다.
- 'Operation View(작업 뷰)'로 이동하여 **'* > Video Transmission(동영상 전송)**을 누르고 **'Enhanced Transmission(강화된 전송)**을 활성화하거나 비활성화합니다.

4G 아이콘이 나타나면 강화된 전송이 가능하다는 의미입니다.

⚠ • 강화된 전송을 활성화한 후 동영상 전송 신호 강도에 세심한 주의를 기울이십시오. 주의 해서 비행하십시오. 동영상 전송 신호 아이콘을 눌러 팝업 상자에서 현재 OcuSync 동영상 전송 및 4G 동영상 전송 신호 강도를 확인하십시오.

보안 전략

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

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

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

조종기 사용 유의 사항

DJI 셀룰러 동글을 통해 4G 네트워크를 사용하는 경우, 강화된 전송을 사용하는 동안 간섭을 방지하기 위해 DJI 셀룰러 동글을 올바르게 설치하고 조종기의 Wi-Fi를 끄십시오.

조종기를 모바일 기기 Wi-Fi 핫스팟에 연결하여 4G 네트워크를 사용하는 경우, 동영상 전송 성능을 향상하기 위해 모바일 기기 핫스팟 주파수 대역을 2.4GHz로, 네트워크 모드를 4G로 설정하십시오. 동일한 모바일 기기로부터 전화를 받거나 여러 기기를 같은 핫스팟에 연결하는 것은 권장하지 않습니다.

4G 네트워크 요구사항

강화된 전송을 사용할 때 명확하고 원활한 동영상 전송 경험을 보장하려면 다음 사항을 준수해야 합니다.

1. 전송 성능 향상을 위해 4G 신호가 최대에 가까운 곳에서 조종기와 기체를 사용하십시오.
2. OcuSync 신호 연결이 끊어지면 기체가 4G 네트워크만을 사용할 때 동영상 전송이 지연되고 불안정해질 수 있습니다. 주의해서 비행하십시오.
3. 이미지 전송 신호가 약하거나 연결이 끊어지면 즉시 리턴 투 홈을 수행하십시오. 4G 신호에 의존하여 임무를 계속하는 것은 권장되지 않습니다.
4. 4G 동영상 전송은 지연될 수 있으므로 야간 비행 안전을 위해 기체를 가시권(VLOS) 내에서 비행시키십시오.
5. 앱에서 4G 동영상 신호가 약하다는 알림 메시지가 표시되면, 주의해서 비행하십시오.

7.4 권장 유지 보수 주기

모듈	구성 요소	권장 점검 시간	최대 교체 주기	항목
조종기				
조종기	조종기	1개월	700시간/36개월	<ol style="list-style-type: none"> 1. 청소하고 부식 징후가 있는지 점검하십시오. 2. 기기가 정상적으로 전원이 켜지고 작동하는지 확인하십시오.
기체				

기체 구조 부품	배터리 슬라 이더	루틴	700시간/36 개월	<p>다음 항목을 육안으로 점검하고 이상이 있을 경우 교체하십시오.</p> <ol style="list-style-type: none"> 고무 패드가 없거나 두께가 얇아 플라스틱이 드러났는지 확인하십시오. 플라스틱 사이드 가드가 손상되었거나 누락되었는지 확인하십시오. 롤러가 없거나 걸리는 부분이 있는지, 롤러 고무 패드가 분리되어 있는지 확인하십시오. 금속 후크 쪽이 변형되었는지, 그리고 배터리가 래치에 정상적으로 삽입되는지 확인하십시오. 배터리 쪽 클립이 파손되었거나 누락되었는지, 그리고 기능이 정상적인지 확인하십시오.
기체 구조 부품	전원 보드 커넥터	1개월	700시간/36 개월	<ol style="list-style-type: none"> 배터리를 기체에 삽입하거나 분리하는 데 어려움이 있는지 확인하십시오. 배터리 커넥터에 청록색 부식이나 검은 이물질이 있는지 확인하십시오. 전원 분배 보드 커넥터의 전류 전도 핀에 청록색 부식이나 검은 이물질이 있는지 확인하십시오.
기체 구조 부품	기체 암 커 넥터	1개월	700시간/36 개월	<ol style="list-style-type: none"> M1-4 기체 암 커넥터, 잠금 나사, 그리고 중간 프레임과의 접촉면에 균열이나 변형된 부품이 있는지 육안으로 점검하십시오. 기체 암과 기체 암 커넥터 사이의 간격이 2mm를 초과하는지 확인하고, 초과할 경우 해당 소재를 교체하십시오. 중간 프레임 잠금 나사가 조여져 있는지 확인하십시오.
기체 구조 부품	중간 프레임 (전면 프레 임 및 후면 프레임 포 함)	6개월	700시간/36 개월	<ol style="list-style-type: none"> 균열이 있는지 확인하십시오. 패키지가 파손되었는지 확인하십시오. 구조가 느슨한지 확인하십시오. 프레임에 부식이 있는지 점검하십시오.

기체 구조 부품	중간 프레임 고정 나사	1개월	700시간/36개월	<ol style="list-style-type: none"> 1. 나사가 풀리거나 파손되었는지 확인하십시오. 2. 고무 씰이 돌출되어 있거나 비정상적인 틈이 있는지 확인하십시오.
기체 구조 부품	기체 암 잠금 레버	루틴	700시간/36개월	<p>잠금 레버가 변형되거나 균열이 있는지, 보조 래치 결합이 충분한지, 그리고 레버 강성이 적절한지 확인하십시오. 충분하지 않은 경우, 권장 값 표에서 특정 강성을 참고하여 적절한 수준으로 조정하십시오.</p>
랜딩 기어 구조 부품	랜딩 기어 고정 나사	1개월	700시간/36개월	<p>나사가 풀리거나 파손되었는지 확인하십시오.</p>
기체 암 배선	기체 암 전선	신규 기체는 100회 비행을 완료한 후 최초 점검을 받아야 합니다. 100시간 또는 한 달마다	700시간/36개월	<p>네 개 접점에서 기체 암의 전선이 마모되어 보호 테이프가 손상되었는지, 노출된 와이어 절연체가 있는지, 또는 와이어 절연체가 손상된 부분이 있는지 확인하십시오.</p>
레이더 시스템	전방/후방 레이더	6개월	700시간/36개월	<ol style="list-style-type: none"> 1. 찌힘 또는 기타 외부 손상이 있는지 확인하십시오. 2. 배선 포트를 청소하고 부식이 있는지 점검하십시오. 3. 정상적으로 전원이 켜지고 제대로 작동하며 HMS에 오류가 없는지 확인하십시오.
레이더 시스템	레이더 지지 피스	1개월	700시간/36개월	<ol style="list-style-type: none"> 1. 레이더 크로스바를 점검하십시오. 2. 레이더 마운팅 브래킷을 점검하십시오. 3. 전면 레이더 베이스를 점검하십시오.
배터리 모듈	배터리 커넥터	1개월	700시간/36개월	<ol style="list-style-type: none"> 1. 청소하고 부식 징후가 있는지 점검하십시오. 2. 기기가 정상적으로 전원이 켜지고 작동하는지 확인하십시오. 3. 리드에 눌림이나 꺾게 그을린 부분 있는지 확인하십시오.

배터리 모듈	표준 제공 배터리	100회 충전 사이클 또는 1개월마다.	1500회 이상.	<ol style="list-style-type: none"> 1. 팽창, 찌름 또는 변형 부분이 있는 확인하십시오. 2. 배터리 단자를 청소하십시오. 3. 3개월에 한 번 이상 충전 및 방전을 수행하여 배터리의 활성 상태를 유지하십시오.
케이블 배선 반 모듈	페이로드 제어 보드	6개월	700시간/36개월	<ol style="list-style-type: none"> 1. 청소하고 부식 징후가 있는지 점검하십시오. 2. 기기가 정상적으로 전원이 켜지고 작동하는지 확인하십시오.
페이로드 소형 보드	페이로드 제어 보드	6개월	700시간/36개월	<ol style="list-style-type: none"> 1. 청소하고 부식 징후가 있는지 점검하십시오. 2. 기기가 정상적으로 전원이 켜지고 작동하는지 확인하십시오.
항공 전자 시스템	항공 전자 시스템	6개월	700시간/36개월	<ol style="list-style-type: none"> 1. 청소하고 부식 징후가 있는지 점검하십시오. 2. 기기가 정상적으로 전원이 켜지고 작동하는지 확인하십시오.
전원 시스템	모터	신규 기체는 100회 비행을 완료한 후 최초 점검을 받아야 합니다. 100시간 또는 한 달마다. 모터 정지 오류 또는 모터/ESC 온도 오류가 발생하면 이 점검을 수행하십시오.	700시간/36개월	<ol style="list-style-type: none"> 1. 모터를 기울여 모터가 덜컹거리는지, 또는 로터가 헐겁거나 분리되는지 관찰하십시오. 2. 모터와 모터 베이스가 느슨한지 확인하십시오(움직임이 없으면 정상입니다). 3. 모터 커버가 변형되었거나 손상되었는지 확인하십시오.
전원 시스템	기체 암나사 볼트	1개월	700시간/36개월	각 기체 암의 루트에 하나씩 있습니다(총 4개). 기체 암을 접을 때 틈이나 느슨한 부분이 있는지 점검하십시오.

전원 시스템	프로펠러	신규 기체는 100회 비행을 완료한 후 최초 점검을 받아야 합니다. 100시간 또는 한 달마다.	700시간/36개월	<ol style="list-style-type: none"> 1. 프로펠러가 변형되었거나 손상되었는지 확인하십시오. 2. 프로펠러가 느슨한지 확인하십시오. 3. 프로펠러에 균열이 있는지 확인하십시오.
전원 시스템	프로펠러 클램프	신규 기체는 100회 비행을 완료한 후 최초 점검을 받아야 합니다. 100시간 또는 한 달마다.	700시간/36개월	<ol style="list-style-type: none"> 1. 프로펠러 클램프가 변형되었는지 확인하십시오. 2. 프로펠러 클램프 움직임에 걸리는 부분이 있는지 확인하십시오.
전원 시스템	ESC	6개월	700시간/36개월	<ol style="list-style-type: none"> 1. 청소하고 부식 징후가 있는지 점검하십시오. 2. 기기가 정상적으로 전원이 켜지고 작동하는지 확인하십시오. 3. ESC가 느슨한지 확인하십시오.
포지셔닝 시스템	SDR 안테나	6개월	700시간/36개월	<ol style="list-style-type: none"> 1. 청소하고 부식 징후가 있는지 점검하십시오. 2. 기기가 정상적으로 전원이 켜지고 작동하는지 확인하십시오.
포지셔닝 시스템	RTK 모듈	6개월	700시간/36개월	<ol style="list-style-type: none"> 1. 청소하고 부식 징후가 있는지 점검하십시오. 2. 기기가 정상적으로 전원이 켜지고 작동하는지 확인하십시오.
비전 시스템	FPV/비전 시스템	12개월	700시간/36개월	<ol style="list-style-type: none"> 1. 비전 시스템이 변형되었거나 손상되었는지 육안으로 점검하십시오. 2. FPV가 변형되었거나 손상되었는지 육안으로 점검하십시오.
분사 시스템				
분사 시스템	호스	일일 작업 전	700시간/36개월	기체 암 파이프라인이 마모되었거나, 누렸거나, 균열이 있는지 확인하십시오.

분사 시스템	분사 탱크	6개월	700시간/36개월	일상적 청소
분사 시스템	호스 커넥터	일일 작업 전	700시간/36개월	분사 탱크 호스 커넥터의 밀봉 부위에 누수가 없는지 확인하십시오. 호스의 밀봉이 불량하면 공기가 유입되어 분사 정확도에 영향을 줄 수 있습니다.
분사 시스템	송액 펌프	100시간, 1개월 또는 일일 작업 후	500시간 후 펌프 헤드 모듈을 교체하십시오. 1000시간 후 모터를 교체하십시오.	<ol style="list-style-type: none"> 1. 펌프 헤드를 분해하고, 펌프 쉘, 임펠러 모듈, 아이솔레이션 슬리브를 분리한 후, 샤프트 파손, 마모 또는 용해 흔적이 있는지 확인하십시오. 2. 송액 펌프 모터 포트에 부식이 있는지 확인하십시오. 3. 임펠러에 분말이 부착되었는지 확인하십시오(분말 작업 후).
분사 시스템	원심 스프링클러 미스트 스프링클러	100시간 또는 1개월	700시간/36개월	<ol style="list-style-type: none"> 1. 원심 모터의 하부 스피너 디스크와 하부 커버의 마모 여부를 확인하십시오. 2. 원심 모터 포트에 부식이 있는지 확인하십시오. 3. 압력 원심 깔때기를 점검하고, 물 테스트를 수행하여 압력 노즐에서 분사되는 유량이 일정하지 관찰하십시오. 4. 분사 랜스 나사가 풀릴 위험이 있는지 확인하십시오.
분사 시스템	스트레이너 연속 액체 레벨 계량기	일일 작업 전	700시간/36개월	<ol style="list-style-type: none"> 1. 스트레이너가 막혔는지 확인하십시오. 2. 액체 레벨 계량기 호스가 헐거워졌는지 확인하십시오. 3. 액체 레벨 계량기 센서가 손상되지 않았는지 확인하십시오.
분사 시스템	솔레노이드 배기 밸브	일일 작업 전	700시간/36개월	<ol style="list-style-type: none"> 1. 정상적으로 열 수 있는지 확인하십시오. 2. 솔레노이드 밸브가 막혀 있는지(이물질로 인한 막힘) 확인하십시오.
분사 시스템	유량계	1개월	700시간/36개월	<ol style="list-style-type: none"> 1. 청소하고 부식 징후가 있는지 점검하십시오. 2. 기기가 정상적으로 전원이 켜지고 작동하는지 확인하십시오.

발전기

발전기	발전기	200회 충전 또는 1개월	700시간/36 개월	<ol style="list-style-type: none"> 1. 케이스에 균열이 있는지 확인하십시오. 2. 배터리 단자가 오염되었는지 확인하십시오. 3. 팬을 청소하십시오.
-----	-----	-------------------	----------------	---

살포기

살포기	살포 디스크, 오거, 오거 쉘 내부, 오거 모터 엔드 커버에 펼쳐줍니다.	일일 작업 전	700시간/36 개월	<ol style="list-style-type: none"> 1. 모터가 멈췄는지 확인하십시오. 2. 비료로 인해 챔버가 막혀 있는지 확인하십시오.
-----	--	---------	----------------	---

리프트 시스템

리프트 시스템	리프트 로프, 리프트 후크	일일 작업 전	700시간/36 개월	마모와 균열이 있는지 확인하십시오.
---------	----------------	---------	----------------	---------------------



담당자
DJI 고객지원



The terms HDMI, HDMI High-Definition Multimedia Interface, HDMI trade dress and the HDMI Logos are trademarks or registered trademarks of HDMI Licensing Administrator, Inc.

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



<https://ag.dji.com/t70/downloads>

본 문서에 문의 사항이 있을 경우, DocSupport@dji.com으로 메시지를 보내 DJI에 문의해 주시기 바랍니다.

DJI 및 AGRAS는 DJI의 상표입니다.

Copyright © 2025 DJI All Rights Reserved.