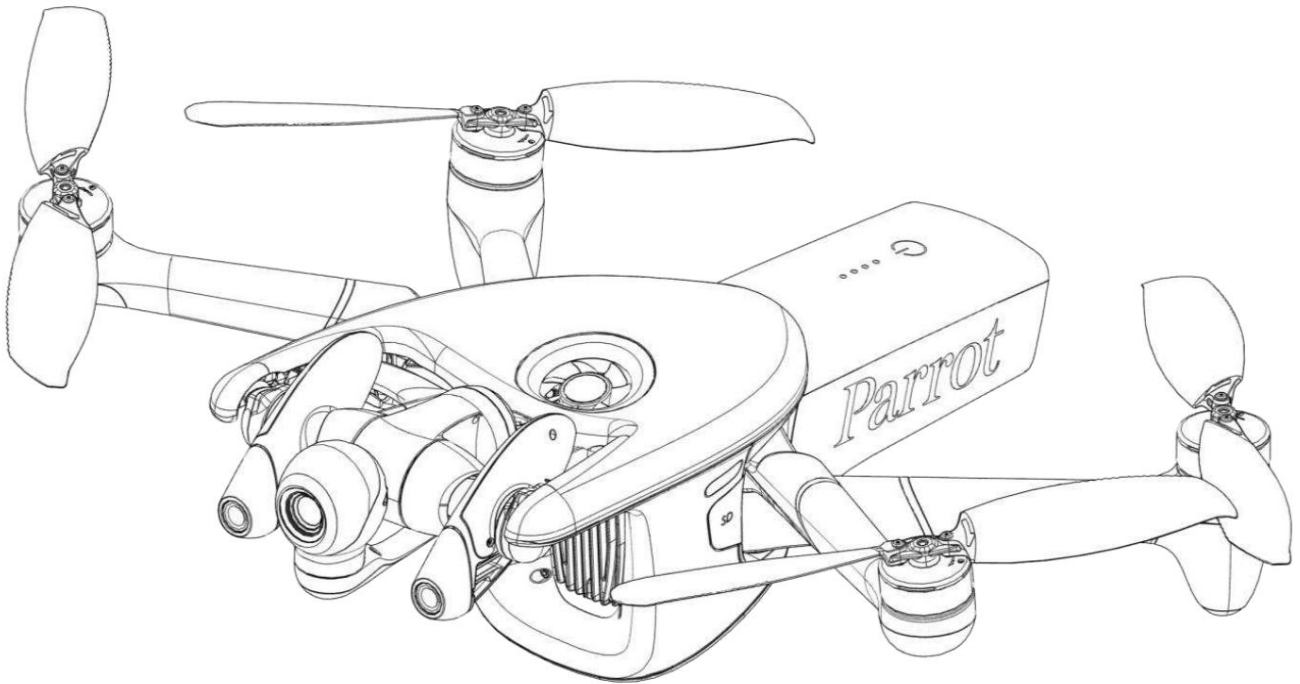


아나피 아이

FreeFlight 7 사용자 가이드



버전: 7.7.1.1

업데이트 날짜: 2023년 12월 21일

Parrot

문서 변경 로그 이 섹션에서는 이전 업데이트 이후 Parrot 기술 문서의 주요 변경 사항을 자세히 설명합니다.

무엇이 바뀌었나	어디
최대 이륙 질량(MTOM) 값이 업데이트되었습니다.	페이지 8
MTOM, 스마트 배터리 및 Skycontroller 충전 시간, 배터리 수명, 총 평균 전압 및 작동 주파수를 포함하도록 기술 사양이 업데이트되었습니다. 최대 서비스 한도 값이 수정되었습니다.	페이지 11
비행 챗터 이미지가 업데이트되었습니다.	페이지 35
비행 계획 장이 업데이트되었습니다.	74페이지
명확성을 높이기 위해 다양한 아이콘이 추가되었습니다.	문서 전반에 걸쳐
다양한 관련 장에 하이퍼링크가 추가되었습니다.	문서 전반에 걸쳐

ANAFI Ai 문서

이 가이드는 다음으로 구성된 ANAFI Ai 문서를 완성합니다.

- ANAFI Ai 비행 안전 가이드, 온라인 이용 가능 - www.parrot.com
- ANAFI Ai 및 FreeFlight 7 릴리스 노트, 온라인으로 제공 - www.parrot.com
- Parrot의 [YouTube](https://www.youtube.com) 에서 ANAFI Ai 수리 및 유지보수 튜토리얼을 볼 수 있습니다. 계정.

ANAFI Ai와 함께 제공되는 비행 안전 가이드를 읽고 드론의 사용 및 유지 관리에 대한 안전, 작동 제한 사항에 대한 보충 정보를 얻으십시오. parrot.com/en/support/anafi-ai 에서 최신 버전의 사용자 가이드를 사용하고 있는지 항상 확인하십시오.

이 사용자 가이드 정보

Parrot은 첫 비행 전에 다음 사용자 가이드를 철저히 읽을 것을 권장합니다.

ANAFI Ai를 비행하려면 FreeFlight 7 앱이 필요하며, 드론과 컨트롤러가 최신 기능으로 완전히 최신 상태인지 확인해야 합니다.

참고: 향후 모든 생태계 업데이트(앱, 드론, 컨트롤러)는 향후 FreeFlight 7 릴리스에 포함될 예정입니다. 따라서 생태계 업데이트 절차는 항상 다음 페이지에 설명된 절차와 동일합니다.

이 가이드는 다음으로 구성된 단일 드론 구성에만 적용됩니다.

- o ANAFI Ai 드론.
- o 앵무새 스카이컨트롤러 4.
- o FreeFlight 7 비행 애플리케이션.

- 적어도 한 번은 전체 내용을 읽으십시오. 대부분의 사용자가 다음과 같은 질문에 답합니다.

ANAFI Ai를 사용하세요.

- 참고용으로 보관하고 업데이트를 계속 확인하세요. 업데이트는 모든 Parrot 웹사이트와 소셜 미디어에 광고됩니다. 이러한 업데이트는 필수이며 최대 성능과 안전을 보장하기 위해 비행 전에 체계적으로 수행되어야 합니다.

- 7페이지부터 목차가 활성화됩니다. 해당 항목에 액세스하려면 제목을 클릭하세요.
부분.

- 이 온라인 사용 설명서에는 색인이 없습니다. [ctrl]-F(Windows) 또는 [command]-F(Mac)를 사용하여 모든 키워드 (비행, 설정, 사진 측정, 장애물 회피, 짐벌, iPhone, 사진, ISO 등).

사전 요구 사항

전제 조건이 필요하지 않습니다.

1. ANAFI Ai 및 Skycontroller의 배터리를 활성화합니다. 4. 동봉된 USB-C-USB-C 케이블을 사용하여 배터리를 충전합니다. 배터리의 LED가 깜박이기 시작하여 작동 중임을 나타냅니다. 읽는 동안 충전을 해보세요. Parrot은 ANAFI Ai를 비행하기 전에 항상 드론과 컨트롤러의 스마트 배터리를 완전히 충전할 것을 권장합니다.
2. 다음 QR 코드를 스캔하여 iOS 장치에서 사용 가능한 최신 버전의 FreeFlight 7을 다운로드하세요. ANAFI Ai를 비행하려면 FreeFlight 7이 필요합니다. 이 앱을 사용하면 처음 전원을 켤 때 Parrot Skycontroller 4 및 ANAFI Ai를 최신 소프트웨어 버전으로 업데이트할 수 있습니다.



ANAFI Ai의 완벽하게 안전한 조종 소프트웨어인 FreeFlight 7은 전체 생태계에 대한 데이터 교환의 무결성을 보장하고 업데이트(조종 소프트웨어, 드론, 원격 제어)를 관리합니다.

FreeFlight 7의 다운로드 및 설치가 완료되면 Parrot Skycontroller 4의 전원 버튼을 약 3초 동안 눌러 전원을 켜십시오. 메인 LED가 연한 파란색으로 변합니다.

엄지손가락으로 짐벌 보호 장치의 푸시 라벨을 누르고 짐벌 양쪽에 손가락을 대어 짐벌 보호 장치를 들어올립니다.

ANAFI Ai의 전원 버튼을 약 3초 동안 누르면 전원이 켜집니다. 드론의 팬이 회전하기 시작합니다.

경고: 배터리는 처음 부팅하는 동안 자동으로 버전 7.5로 업데이트됩니다. LED가 깜박이는 동안 배터리를 분리하지 마십시오.

동봉된 USB-C-Lightning 케이블을 사용하여 장치를 Parrot Skycontroller 4의 오른쪽 USB-C 포트에 연결하고 동봉된 SQSG에 표시된 대로 설치하세요.

장치와 컨트롤러 간의 통신을 허용하라는 메시지가 화면에 나타납니다.

3. 허용을 눌러 FreeFlight 7을 실행하세요.

참고: 장치를 Skycontroller 4에 연결할 때 화면에 메시지가 나타나지 않으면 앱 아이콘을 탭하여 FreeFlight 7을 수동으로 실행하세요.

이륙하기 전에 드론과 컨트롤러를 업데이트해야 합니다.

4. 업데이트를 누르고 화면 지침에 따라 생태계를 업데이트합니다. 다음으로 시작하세요.
컨트롤러 업데이트.

5. Skycontroller 4 페이지에서 소프트웨어를 탭하여 업데이트를 시작합니다.

원형 녹색 진행률 표시줄은 업데이트가 진행 중임을 나타냅니다. 이 작업은 몇 분 정도 걸립니다.

6. 드론 업데이트를 계속 진행하세요. ANAFI Ai 페이지에서 소프트웨어를 눌러 업데이트를 시작하세요.

7. 모두 설치를 탭합니다 .

8. 업데이트가 완료되면 확인을 탭합니다 .

9. 필요한 경우 화면 지침에 따라 보정을 수행합니다. 다음을 참조하세요.
[자세한 내용은 "교정" 섹션을 참조하세요.](#)

모든 시스템이 비행 준비가 되었습니다.

목차 문서 변경 로

그.....	2	장애물 회피 및 자동 비행	27
ANAFI Ai 문서.....	2	교정.....	28
본 사용 설명서 정보.....	3	스카이컨트롤러 4 보정.....	28
전제 조건.....	4	침벌 보정.....	29
목차.....	6	올바른 수평선 교정(예외 절차)29	
머리말	8	자력계 교정.....	30
ANAFI Ai 소개.....	8	장애물 회피 교정.....	30
ANAFI Ai 생태계	8	비행 전 체크리스트	32
가공 전력선 및 철탑.....	8	운송 및 취급	32
방사선장.....	8	장비	32
와이파이	8	규정.....	32
GPS	8	비행 조건	32
4K 비디오 형식.....	9	시작하기.....	33
오디오 녹음.....	9	벗다	34
ANAFI Ai 스마트 배터리.....	9	지상 이륙	34
HDMI	9	수동 발사.....	34
장치.....	9	나는.....	35
Parrot.Cloud 계정.....	9	귀가: 스마트 RTH.....	36
개인정보 보호 권리에 관한 정보	9	배터리 부족 스마트 RTH.....	36
부인 성명.....	10	생태계 링크 손실 스마트 RTH.....	36
기술 사양.....	11	파일럿 스마트 RTH.....	37
패키지 내용물	12	착륙.....	38
ANAFI Ai의 프리젠테이션	13	손 착지.....	38
LED 및 보조등.....	14	스마트 LiPo 배터리	40
Skycontroller 4 프리젠테이션.....	15	배터리 제거	40
LED 상태 표시기 색상 코드.....	17	배터리 설치	40
ANAFI Ai를 Skycontroller 4에 페어링	17	배터리 충전.....	40
HDMI 비디오 공유.....	17	배터리 관리 및 안전.....	41
GPS 수신기 호환성	18	배터리 상태.....	42
4G 연결.....	19	배터리 게이지 업데이트	43
나노 SIM 카드 설치 및 회수	19	미디어 검색.....	44
나노 SIM 카드 활성화하기	20	microSD 카드 설치 및 회수.....	44
데이터 공유 및 사용자 계정.....	22	사진 및 비디오 검색하기	44
익명 공유(기본 옵션)	22	호환되는 microSD 카드.....	44
프라이빗 모드(제로 데이터).....	23	직접 미디어 검색(드론에서 PC로).....	44
Parrot.Cloud 계정 및 전체 공유.....	23	FreeFlight 7 갤러리.....	45
PIX4D 계정.....	25	MicroSD 카드 포맷.....	45
장애물 회피	26	FreeFlight 7 소개	46
장애물 회피 및 수동 조종	26	HUD 표시.....	46
		HUD 슬라이더 관리	47

설정	48	임무: 카메라맨.....	78
빠른	48	임무: 차량	80
통제 수단.....	48	임무: 터치 앤 플라이	85
고급의.....	48	비행 일자 및 프로젝트 관리	89
비디오, 사진 및 파노라마	54	비행 기록.....	89
비디오 제작.....	54	프로젝트.....	90
사진 찍기.....	55	유지 관리 및 문제 해결	92
파노라마 만들기.....	57	프로펠러 블레이드 교체.....	92
미디어 메타데이터.....	59	모든 시스템 재부팅.....	93
잠벌 킬트 및 줌 컨트롤	60	FreeFlight 7 재설치.....	93
잠벌 킬트 제어	60	ANAFI Ai 재설정하기	93
줌 제어.....	60	ANAFI Ai 끄기.....	93
고급 이미징	63	Skycontroller 4 재설정.....	94
노출 값(EV).....	63	스마트 배터리 재설정(알림).....	94
셔터 속도(초)	64	ANAFI Ai 복구	94
ISO 값(ISO).....	64	4G 연결 문제.....	95
화이트 밸런스(WB)	64	드론 수명 종료.....	96
AE 잠금	66	부록 1: 운영 체크리스트	97
AE 터치 잠금	66	업데이트 및 보정.....	97
HDR	67	Parrot Skycontroller 4 및 Anafi Ai 꺼짐.....	97
P-로그.....	69	Parrot Skycontroller 4 및 Anafi Ai ON.....	97
임무	70	이륙 전.....	97
임무: 조종	70	이륙 후.....	98
임무: 사진 측량	70	착륙하기 전에.....	98
임무: 비행 계획.....	74	착륙 후	98

머리말

ANAFI Ai 소개

ANAFI Ai는 그대로 비행할 수 있도록 설계 및 최적화되었습니다. Parrot은 ANAFI Ai에 장착하거나 부착할 수 있는 추가 기능이나 액세서리 (발 연장부, 부표, 선체 등)의 사용을 강력히 권장하지 않습니다.

액세서리는 드론과 모터에 추가적인 무게를 줍니다. 전자 액세서리도 드론의 통신을 방해할 수 있습니다.

중요: ANAFI Ai의 최대 이륙 질량(MTOM)은 1,170g(2.58lb)입니다. 드론에 액세서리를 장착하면 자율성이 크게 저하될 수 있습니다.

경고: 드론의 무게 중심을 변경하지 마십시오.

ANAFI Ai는 항상 케이스에 넣어 안전하게 운반하세요. 드론을 케이스에 보관하기 전에 항상 짐벌 보호 장치의 위치를 바꾸세요.

ANAFI Ai 생태계 다음 페이지

지에서 "생태계" 라는 단어 는 드론(ANAFI Ai), 컨트롤러(Skycontroller 4) 및 FreeFlight 7 비행 앱을 의미합니다.

머리 위 전력선 및 철탑 전력 설비 가까이에서

비행하면 드론의 동작에 영향을 미칠 수 있습니다. 전압 및/또는 전류가 높을수록 더 높은 전자기 간섭이 발생하여 드론의 통신에 영향을 미칠 수 있습니다.

경고: 전력 설비로부터 3m(9피트) 이내에서는 비행하지 마십시오.

방사선장

고강도 방사선장의 근접성은 드론의 동작에 영향을 미칠 수 있습니다. 예를 들어, 공항 레이더.

경고: • 고

강도 레이더 빔으로부터 500m 이내에서는 비행하지 마십시오. • 레이더 설치 지역 50m 이내에서는 비행하지 마십시오.

Wi-Fi

Parrot은 Parrot Skycontroller 4와 휴대폰을 모두 사용하여 ANAFI Ai를 비행할 때 스마트폰의 Wi-Fi 연결을 끌 것을 권장합니다. 스마트폰 Wi-Fi가 꺼지면 드론과 컨트롤러는 ANAFI Ai의 Wi-Fi 네트워크를 통해 통신합니다. 스마트폰의 Wi-Fi를 활성화하면 간섭이 발생할 수 있습니다.

GPS

ANAFI Ai는 이륙을 위해 위성 동기화나 수정이 필요하지 않습니다(예: GPS, Glonass, Galileo). 따라서 실내 및 복잡한 지역을 통해 조종할 수 있으며 온보드에 의해 안정화됩니다.

센서.

그러나 자동 및 보조 비행 모드에서는 위성의 지리 좌표를 조정하기 위해 ANAFI Ai와 FreeFlight 7 장치 동기화가 모두 필요합니다.

Parrot Skycontroller 4만으로는 지리적 위치 확인 기능이 없습니다.

Parrot은 ANAFI Ai 조종사가 항상 운동장과 같이 넓고 개방된 공간에서 자동 및 보조 비행을 설정, 시작 및 완료할 것을 권장합니다.

4K 비디오 형식 4K 비디오

오 형식은 속도가 느린 컴퓨터에서는 기본적으로 읽을 수 없는 전문가급 미디어입니다.

장비에서 미디어가 제대로 읽히지 않는 경우 1080p로 촬영하거나 비디오 변환기를 사용하여 ANAFI Ai의 4K 비디오를 1080p와 같이 보다 관리하기 쉬운 형식으로 변환하십시오.

오디오 녹음 ANAFI Ai

에는 소리와 함께 동영상을 녹화할 수 있는 마이크가 장착되어 있습니다. FreeFlight 7의 빠른 설정 메뉴에 있는 오디오 항목을 통해 드론의 마이크를 활성화하거나 비활성화할 수 있습니다. 자세한 내용은 "[설정 / 빠른](#)" 섹션을 참조하세요 .

ANAFI Ai 스마트 배터리

ANAFI Ai 및 Parrot Skycontroller 4 배터리는 연속 10일 동안 사용하지 않으면 겨울철 모드로 전환됩니다. 처음으로 ANAFI Ai를 비행하기 전에 배터리를 깨우고 완전히 충전해야 합니다.

HDMI

Parrot Skycontroller 4에는 마이크로 HDMI 포트가 장착되어 있어 ANAFI Ai 이미지를 화면이나 HDMI 고글로 스트리밍할 수 있습니다.

Parrot에서는 인증된 마이크로 HDMI-HDMI 케이블(상자에 포함되지 않음)을 사용하여 외부 장비를 Skycontroller 4에 연결할 것을 권장합니다.

인증되지 않은 케이블은 생태계의 Wi-Fi 성능을 저하시킬 수 있습니다.

인증된 HDMI 케이블의 포장에는 다음 로고가 표시됩니다.



장치

다음 페이지에서 "장치" 라는 단어는 FreeFlight 7이 설치된 iOS 스마트폰 또는 태블릿을 의미합니다.

Parrot.Cloud 계정 Parrot에

서는 Parrot이 ANAFI Ai 비행 데이터를 저장할 수 있도록 Parrot.Cloud 계정을 사용하거나 ANAFI Ai가 첫 번째 Parrot 드론인 경우 계정을 생성할 것을 적극 권장합니다. 귀하의 데이터를 익명으로 공유하면 제품을 개선할 수 있으므로 커뮤니티에 도움이 됩니다. 또한 Parrot 지원팀에 연락해야 하는 경우 식별 가능한 모든 사용자에게 직접적인 이점을 제공합니다.

자세한 내용은 "[데이터 공유 및 사용자 계정 / Parrot.Cloud 계정 및 전체 공유](#)" 섹션을 참조하세요 .

개인정보 보호 권리 관련 정보 드론으로 촬영한 동영상

상 및 사진에 등장하는 개인의 모습에 대한 자세한 내용은 ANAFI Ai 포장에 포함된 비행 안전 가이드를 참조하세요.

부인 성명

1. ANAFI Ai는 장난감이 아니므로 18세 미만의 사람이 사용하거나 취급해서는 안 됩니다.
연령.

2. ANAFI Ai를 사용하기 전에:

(A) 사용 설명서와 사용 가능한 모든 정보 및 문서를 주의 깊게 읽으십시오.

www.parrot.com에서. 문서는 변경될 수 있으며 사전 통지 없이 언제든지 업데이트될 수 있습니다(이하 "Parrot 문서").

경고 로 표시된 단락에 특별한 주의를 기울여야 합니다.

(B) 전체 드론 생태계가 최신 상태인지 확인합니다. 앵무새는 정기적으로 출시됩니다

다음에 대한 펌웨어 업데이트:

- 프리플라이트 7
- 아나피 Ai
- 스마트 배터리
- 스카이컨트롤러 4

업데이트는 새로운 기능을 추가하고 전체 시스템의 안정성과 성능을 향상시킵니다. 업데이트는 필수이며, 최대 성능과 안전을 보장하기 위해 비행 전에 체계적으로 수행되어야 합니다. 최신이 아닌 시스템으로 비행하면 보증 권리에 영향을 미치고 안전 요구 사항이 위태로워질 수 있습니다.

(C) 귀하는 다음의 사용에 적용되는 규정을 숙지하고 있는지 확인하십시오.

드론 및 그 부속품(이하 "적용"이라 함)
규정);

(D) ANAFI Ai는 다른 사람과 귀하 자신을 장비 손상, 개인 부상 또는 두 가지 모두에 노출시켜 심각한 부상이나 사망을 초래할 수 있다는 점을 기억하십시오.

3. 모든 Parrot 드론은 항상 정품 Parrot 스마트 배터리와 함께 사용해야 합니다. 비정품 배터리는 금지되어 있으며, 이를 사용하면 보증이 무효화되고 안전 요구 사항에 영향을 미칩니다.

4. 모든 Parrot 드론 시스템에는 충전기가 포함되어 있습니다. 이는 Parrot 드론 스마트 배터리 및 Skycontroller 4를 충전하는 데 사용하도록 권장되는 유일한 충전기입니다. 사용 국가에 따라 인증되고 해당 등급/사양이 있는 경우 다른 일반 USB 충전기를 사용할 수 있습니다. 성능과 보증은 Parrot 드론 시스템에 포함된 정품 충전기를 사용할 경우에만 보장됩니다. Parrot은 Parrot 시스템과 함께 사용되는 타사 USB 충전기에 대해 책임(보증 또는 안전)을 지지 않습니다.

5. Parrot Drones SAS 및 그 계열사가 홍보하고 광고하는 비디오와 사진은 숙련된 전문가와 드론 조종사가 함께 제작했습니다. ANAFI Ai 드론 및 액세서리의 사용과 관련하여 의심스러운 경우 항상 앵무새 문서의 최신 버전을 참조하십시오.

6. 해당 법률이 허용하는 최대 한도 내에서 PARROT DRONES SAS, ITS

자회사, 해당 유통업체 및 소매업체는 책임을 지지 않습니다.

규정을 준수하지 않음으로 인해 발생하거나 이와 관련하여 발생한 모든 손해에 대해

문서나 관련 규정을 직접 확인하거나

ANAFI Ai를 사용하는 모든 사람.

기술 사양

무인 비행기

- 질량: 898g(1.98lb) • 최대 이륙 질량(MTOM): 1,170g(2.58lb) • 60초 만에 비행 준비 완료 • 최대 비행 시간: 32분 • 최대 수평 속도: 17m/s(38m) mph • 최대 상승 속도: 4m/s(9mph) • 최대 하강 속도: 4m/s(7mph) • 최대 바람 저항: 비행 중 14m/s(31.3mph) 및 12m/s(26.8mph) mph 이륙 및 착륙 중

- 최대 프로펠러 속도: 12,000rpm • 음력 수준: 81dBA • 서비스 천장: MSL(평균 해수면) 위 5,000m • 사용자 정의 지오펠싱 • 작동 온도: -10°C(14°F) ~ +40°C(104°F) • IP53: 비 및 먼지 방지

- 최대 정적 추력: 23.27 N
- 추력 대 무게 비율: 2.65 • MicroSD 및 나노 SIM 카드 슬롯

차수

- 접힌 크기: 304 x 130 x 118mm(11.9 x 5.1 x 4.6인치) • 펼친 크기: 320 x 440 x 118mm(12.6 x 17.3 x 4.6인치)

센서

- 위성 항법: GPS, Glonass 및 Galileo • 기압계 및 자력계 • 수직 카메라 및 비행 시간 • 2 x 6축 관성 장치(비행 및 카메라) • 2 x 3축 가속도계

- 2 x 3축 자이로스코프 • 장애물 회피를 위해 311° 회전 짐벌(-107° ~ +204°)에 장착된 입체 카메라
- AI 객체 최적화 시스템 • 실내 비행

사이버보안

- 사용자 동의 없이 공유되는 데이터 없음
- FIPS140-2 준수 및 CC EAL5+ 인증 • 보안 요소 4G에 대한 강력한 인증 • 디지털 서명된 사진 • 투명성 및 버그 바운티 지속적인 보안 확인

연결성

- 원활한 4G/Wi-Fi 전환 • Wi-Fi 범위: 4km
- 4G 범위: 4G 범위 무제한
- 제공 • 가시선 너머로 이동 • 1080p 30fps 라이브 스트리밍 • 통신탑 근처에서 간섭 없음

자율비행

- 사진 측량: 그리드, 이중 그리드, 원형, 원클릭 • 비행 계획: 여러 웨이포인트 및 관심 지점 • 카메라맨: 시각적 추적을 통한 자동 프레이밍 • 스마트 RTH: 사용자 정의 가능한 복귀 고도

- 차량: 컨트롤러 위치 참조에 맞게 조정된 비행

EO 이미지 체인

- 센서: 1/2인치 48 MP CMOS • 디지털 줌: 6배 - 무손실: 최대 4배(1080p) 및 2배(4K UHD) • 전자 셔터 속도: 1초 ~ 1/10,000초 • ISO 범위: 50 ~ 6400 • 비디오 해상도:

- 비디오 형식: MP4(H.264, H.265) • 사진 해상도:

- o 광각: 48 MP(73° HFOV) o 작전: 48 MP(EIS 없이 최대 69° HFOV)

- 사진 형식: 48MP(EIS 없이 최대 69° HFOV) • 다이나믹 레인지: HDR 모드에서 14EV • 광학 LD-ASPH(저분산 비구면 렌즈) • 조리개: f/2.0 • 35mm 환산 초점: 24mm • 피사계 심도: 4.5m~무한대 • 6축 안정화:

이미징 시스템

- 안정화된 짐벌:
 - o 하이브리드: 3축 o 기계식: 3축 요/롤/피치 o 전자(EIS): 3축 요/롤/피치 • 짐벌 틸트 범위: -90° ~ +90°

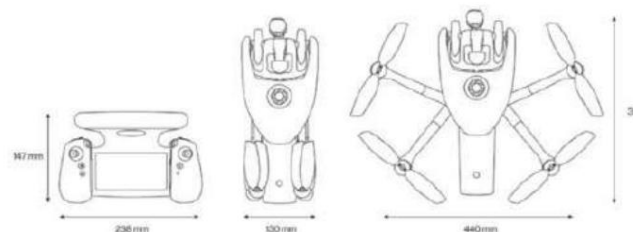
고속 충전 스마트 배터리 • 유형: 고밀도 LiPo(262Wh/

- kg) • 용량: 6,800mAh(3 x 2.3V 셀) • 배터리 수명: 32분 • 충전 포트: USB-C • 포함된 배터리로 1시간 30분 만에 충전 USB-PD(전원 공급)

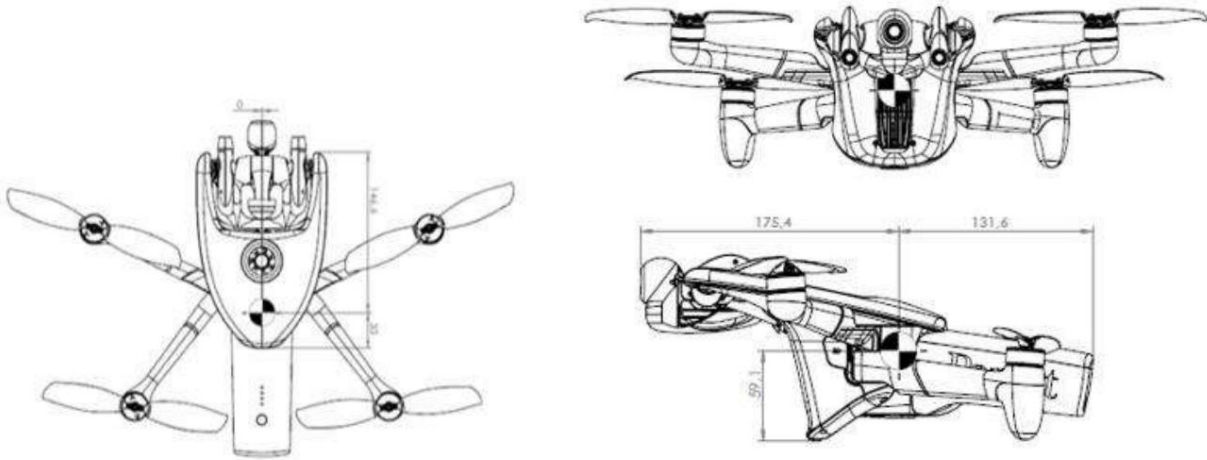
- 충전기 • 질량: 366g(0.81lb) • 전압: 12V
- 최대 충전 전력: 45W

스카이컨트롤러 4

- 단자 제외 크기: 238 x 147 x 55mm (9.4 x 5.8 x 2.2") • 최대 크기: 315 x 147 x 55mm(12.4 x 5.8 x 2.2") • 질량: 610g(1.34lb)
- 전송 시스템: Wi-Fi 802.11a/b/g/n (와이파이 비콘) • 4G
- 작동 주파수: 2.4 GHz, UNII-1 & UNII-3 • 직접 비디오 스트림 해상도: 1080p • 배터리 용량: 3,350 mAh 7.2 V • 배터리 수명: 3시간 45분 만에 완전 충전, 최대 6시간 사용(제품에 따라 다름) • 사용된 장치 및 충전 상태에 따라 다름 • 호환되는 모바일 장치: 화면 크기 최대 8인치 • 스마트폰 및 태블릿 충전 • USB 포트: 2xUSB-C(충전 및 연결) • 마이크로 HDMI 포트 • 방진(IP5X)



무게 중심



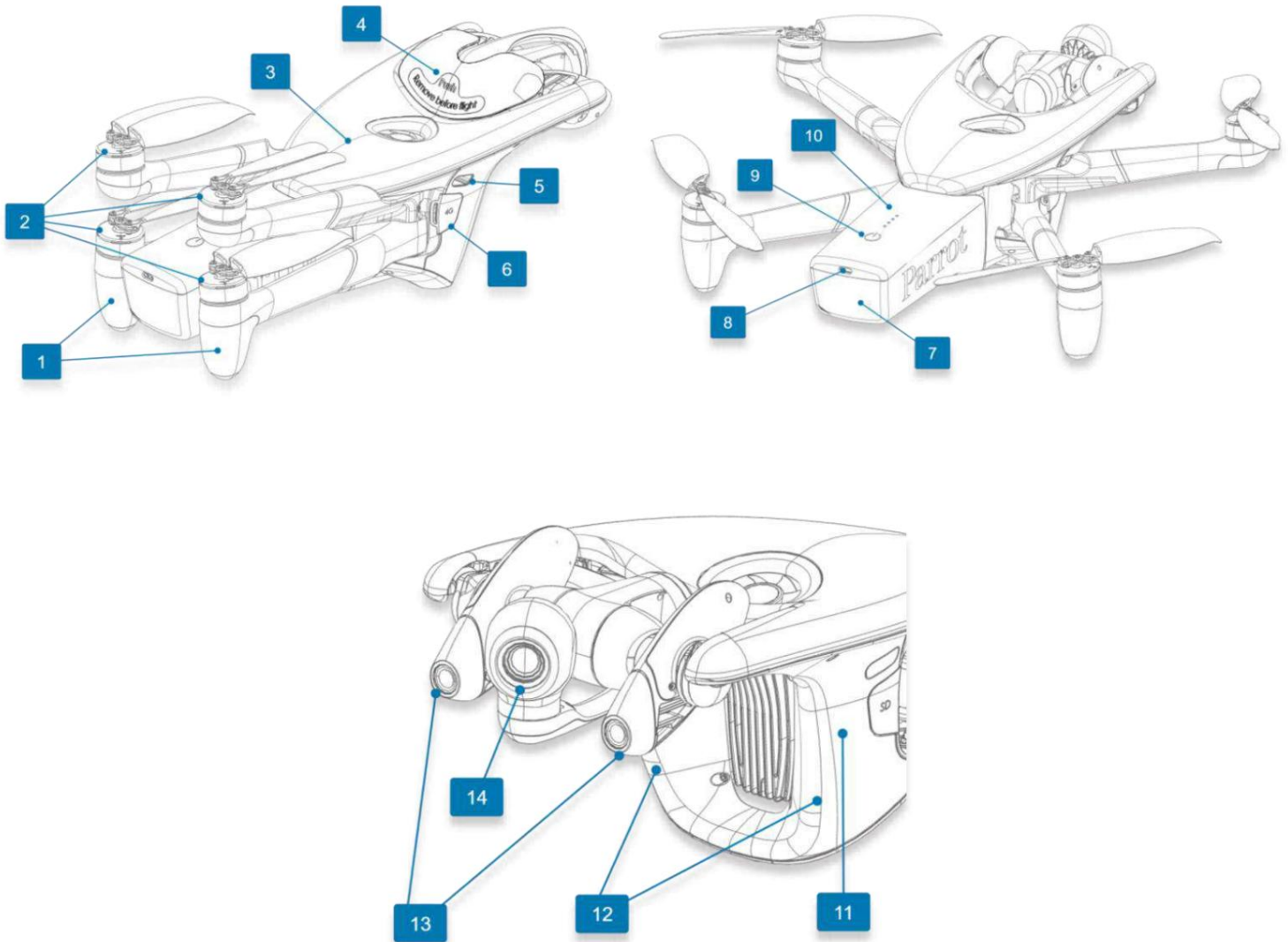
패키지 내용물

ANAFI Ai 팩에는 다음이 포함되어 있습니다.


- ANAFI Ai 드론 1대
- Parrot Skycontroller 4 1개 - 스마트 배터리 1개(ANAFI Ai에 사전 설치됨)
- 하드 케이스 1개
- 전 세계적으로 호환되는 USB-PD 고속 충전기 1개 - 충전 및 페어링을 위한 긴 USB-C-USB-C 케이블 2개 - 장치 연결용 짧은 USB 케이블 2개(Lightning 1개, USB-C 1개) - 프로펠러 블레이드 추가 세트 1개 - 1개 추가 조이스틱 세트 - 짐벌 보호 장치 1개
- 비행 안전 가이드

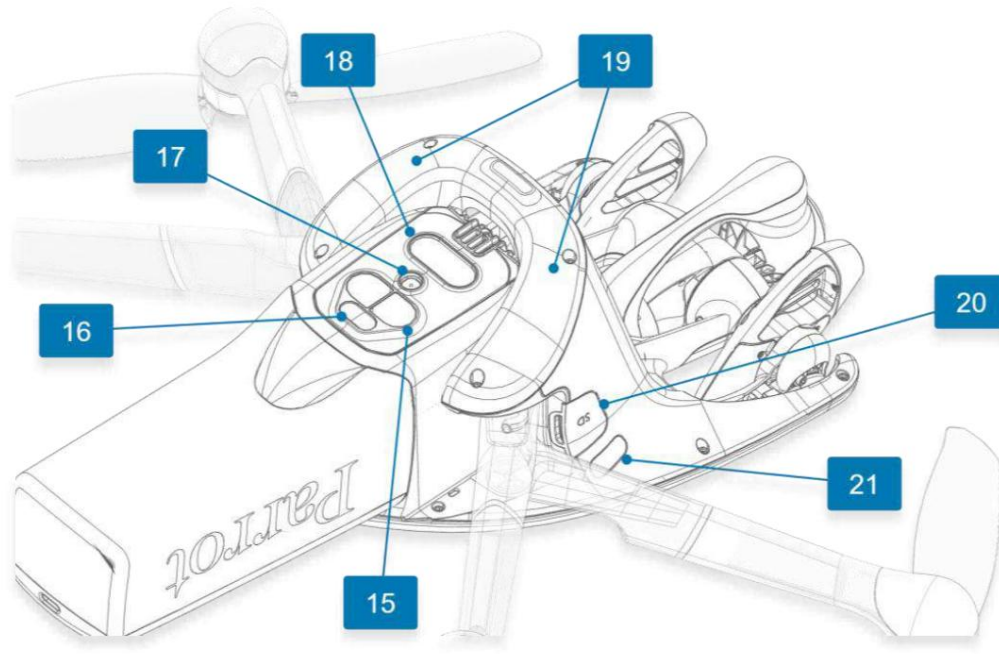


ANAFI Ai 프레젠테이션



- 1. Wi-Fi 후면 안테나
- 2. 접이식 팔과 프로펠러
- 3. GNSS 안테나
- 4. 짐벌 보호 커버 5. 오른쪽 LED
- 6. 4G 커버
- 7. 스마트 배터리

- 8. USB-C 충전 포트
- 9.  힘
- 10. 충전 수준 LED 표시기
- 11. 메인 4G 안테나
- 12. Wi-Fi 전면 안테나
- 13. 스테레오 장애물 회피 카메라
- 14. 180° 틸트 4K 카메라



15. 비행시간(ToF)
16. 하단 LED
17. 수직 카메라 18. 저조도
및 저고도 보조등

19. 보조 4G 안테나
20. SD 카드 커버
21. 왼쪽 LED

LED 및 보조등

LED는 ANAFI Ai의 가시성을 보장하고 비행 중 드론의 방향을 시각화하는 데 도움이 됩니다.

오른쪽 LED가 2초 주기로 0.4초 동안 깜박입니다.

왼쪽 LED가 2초 주기로 0.4초 동안 깜박입니다.

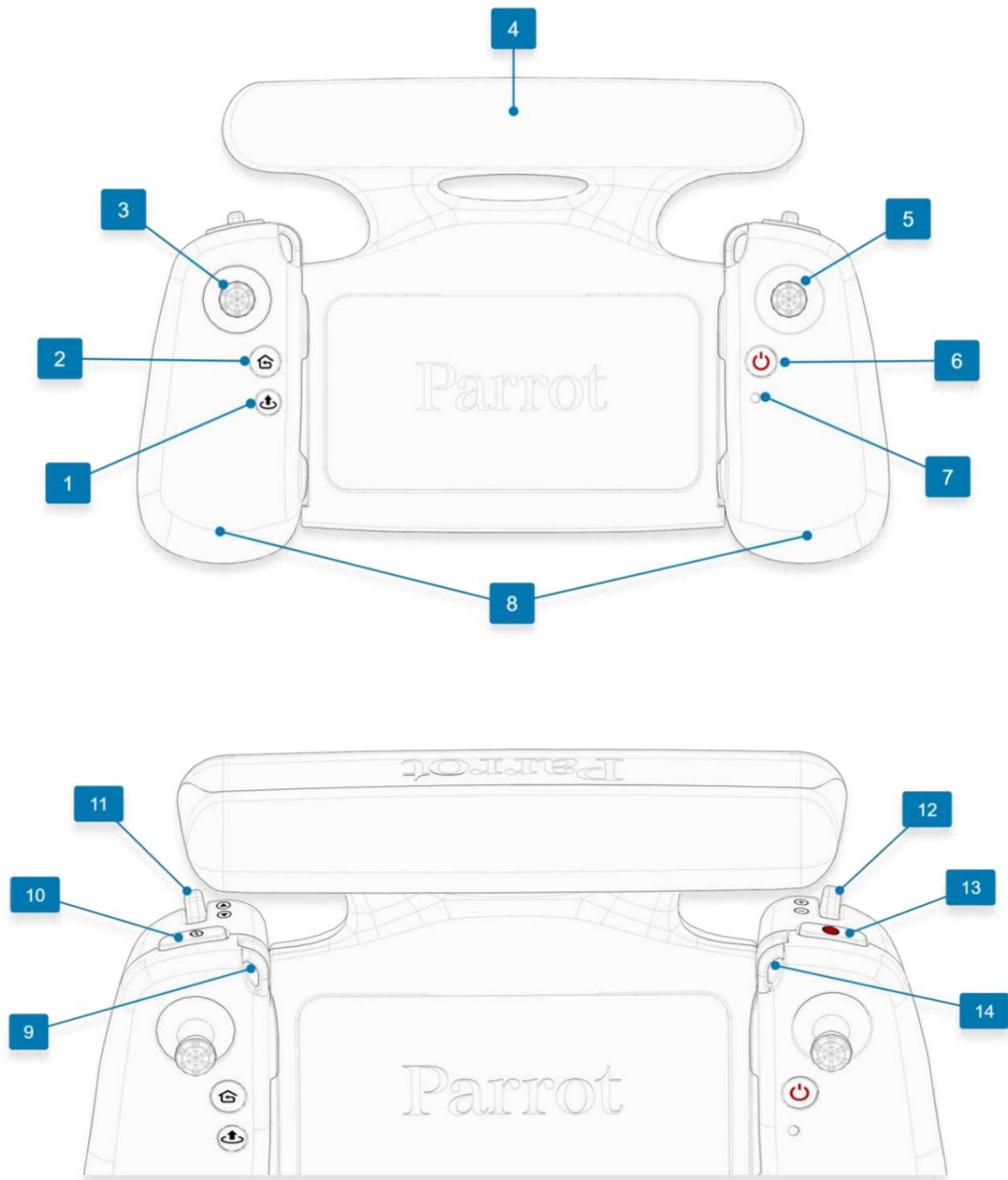
드론이 착륙하면 오른쪽과 왼쪽 LED가 모두 어두워집니다.

드론이 착륙하면 하단 LED가 꺼집니다. 드론이 비행 중일 때 2초 주기로 0.4초 동안 녹색으로 깜박입니다.

LED 광도는 드론의 이륙 지점 높이(최대 5미터)에 따라 증가합니다.

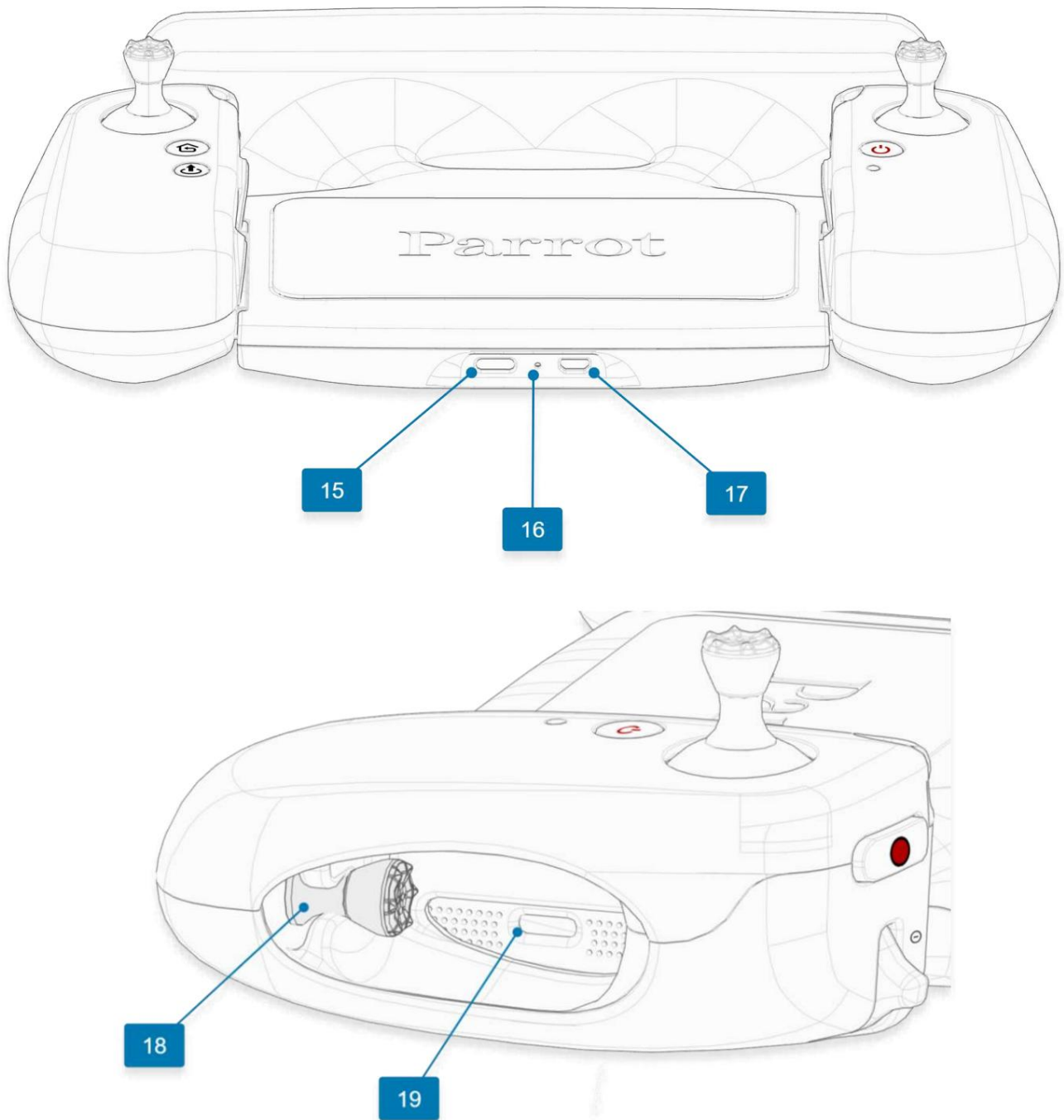
ANAFI Ai가 지상 0.25~5.9m 사이를 비행할 때 어두운 조명 조건에서 보조 백색등이 켜집니다.

Skycontroller 4 프레젠테이션



1. 이륙/착륙 버튼 RTH (리턴 투 홈)
2. 홈 버튼 3. 왼쪽 탈착식 조이스틱
4. Wi-Fi 안테나
5. 오른쪽 탈착식 조이스틱
6. 전원 버튼
7. 상태 LED 표시기

8. 슬라이딩 핸들
9. 왼쪽 목 스트랩 고리
10. 광학 재설정
11. 짐벌 틸트 트리거
12. 줌 트리거
13. 마이어 녹음
14. 오른쪽 목 스트랩 고리



15. USB - C 충전 포트 16. 충전 LED 17. 마이크로 - HDMI 포트

18. 왼쪽 예비 조이스틱 보관함(1/2) 19. USB - C 장치 연결 포트

경고. 이륙/착륙, RTH, 미디어 수화를 동시에 누르면 ANAFI AI의 비상 모드가 즉시 활성화됩니다. 비상 모드는 ANAFI AI의 모든 모터 전원을 즉시 차단하여 드론이 하늘에서 떨어지게 합니다.

자세한 내용은 "[비행](#)" 섹션을 참조하세요 .

LED 상태 표시기 색상 코드

Parrot Skycontroller 4의 전원이 켜지면 상태 LED 표시기(이미지의 7번)와 충전 LED(이미지의 16번)가 즉각적인 시각적 표시를 제공합니다.

상태 LED 표시기 색상 및 동작

	녹색으로 깜박임	Skycontroller 4 업데이트 진행 중
	밝은 파란색/진한 파란색이 번갈아 나타납니다.	ANAFI Ai에 연결하기
	연한 파란색으로 깜박임	드론이 구성되지 않았거나 WPA 키가 잘못되었습니다.
	진한 파란색으로 켜져 있음	ANAFI Ai에 연결됨
	보라색/진한 파란색이 번갈아 표시됨	RTH 진행 중
	빨간색/모든 색상 교대로 배터리 부족 경고(ANAFI Ai, Skycontroller 4 또는 둘 다)	
충전 LED 색상 및 동작		
	녹색으로 깜박임	충전 중
	LED 꺼짐	청구됨

ANAFI Ai를 Skycontroller 4에 페어링 드론과

컨트롤러를 처음으로 페어링하고 드론과 컨트롤러 사이의 끊어진 페어링을 복원하려면 이 절차를 따르십시오.

1. 호환되는 microSD 카드가 ANAFI Ai에 삽입되어 있는지 확인하십시오.
2. ANAFI Ai의 전원을 누릅니다.
3. Parrot Skycontroller 4의 전원을 누릅니다.
4. 드론을 컨트롤러의 USB-C 포트(측면 또는 하단) 중 하나에 연결합니다.
USB-C-USB-C 케이블.
5. Parrot Skycontroller 4의 LED가 녹색으로 반복적으로 깜박이는 것을 나타냅니다.
ANAFI Ai를 인식하고 페어링 프로토콜을 설정합니다.
6. Parrot Skycontroller 4와 ANAFI Ai 간의 동기화를 기다립니다. 컨트롤러
진한 파란색 LED가 계속 켜져 있습니다.
7. Parrot Skycontroller 4의 왼쪽 트리거가 드론의 짐벌을 활성화하여 동기화가 완료되었는지 확인합니다.
8. 드론에서 컨트롤러를 분리합니다.

HDMI 비디오 공유 마이크

로 HDMI-HDMI 케이블을 사용하여 Skycontroller 4를 외부 화면(또는 VR 고글)에 연결합니다. 화면에 ANAFI Ai의 비디오 스트림이 표시됩니다.

참고: 외부 화면에는 드론의 비디오 스트림만 표시되며 FreeFlight 7에서 제공하는 추가 정보는 없습니다. 운영자는 외부 화면에서 드론의 모습을 볼 수 있습니다.

Skycontroller 4와 연결된 장치에서 FreeFlight 7 메뉴(설정 또는 대시보드)를 탐색하는 동안 화면.

Parrot에서는 인증된 마이크로 HDMI-HDMI 케이블(상자에 포함되지 않음)을 사용하여 외부 장비를 Skycontroller 4에 연결할 것을 권장합니다. 인증되지 않은 케이블은 생태계의 Wi-Fi 성능을 저하시킬 수 있습니다.

GPS 수신기 호환성 Skycontroller

4와 함께 외부 GPS 수신기를 연결하면 장치 위치 정확도를 향상시킬 수 있습니다.

GPS 수신기를 사용하려면:

1. USB 허브를 Skycontroller 4 하단의 USB-C 포트에 연결합니다.
2. GPS 수신기를 USB 허브에 연결합니다.

이제 Follow-Me, 차량 미션 등에서 위치 지정을 위해 iOS 장치 대신 외부 수신기 신호가 사용됩니다.

지원되는 GPS 모듈:

- u-blox 8 또는 u-blox 9 칩셋 제품군을 기반으로 하는 모든 USB GNSS 수신기.

4G 연결

4G 서비스가 가능한 경우 ANAFI Ai에는 배터리 외에는 범위 제한이 없습니다. 조종사는 BVLOS(가시선 너머) 비행을 수행할 수 있습니다.

경고: 4G 연결을 사용하기 전에 현지 규정을 조사하십시오. 일부 국가에서는 드론 작동이 허용되는 지역에서도 로컬 4G 네트워크에 대한 드론 연결을 제한하거나 금지할 수 있습니다. 4G 연결 제한이 있는 경우 FreeFlight 7 애플리케이션에서 셀룰러 액세스를 끄고 Wi-Fi 연결만 사용하십시오. 자세한 내용은 “[설정 / 고급 / 연결](#)” 부분을 참고하세요 .

4G 연결은 특히 도시 지역과 같이 간섭 수준이 높은 환경에서 드론과 컨트롤러 간의 향상된 통신을 제공합니다.

기본적으로 호환 가능한 나노 SIM 카드를 ANAFI Ai에 삽입하고 활성화하면 Skycontroller 4는 드론과의 연결을 최적화하여 Wi-Fi와 4G 네트워크 중에서 자동으로 실시간으로 선택합니다.

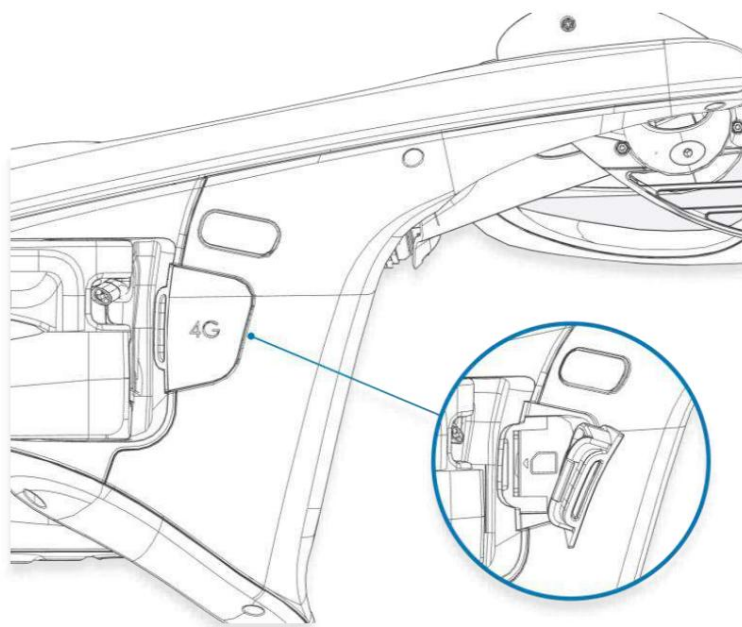
참고: FreeFlight 7에서는 [설정 > 고급 > 연결](#) 로 이동하여 Wi-Fi 우선 순위 또는 4G 우선 순위 중에서 선택하세요. 자세한 내용은 “[설정 / 고급 / 연결](#)” 부분을 참고하세요 .

비행 전에 일시적으로 이 설정을 4G 우선순위로 전환하면 4G 연결 강도를 평가할 수 있습니다. Wi-Fi 우선순위를 선택한 다음 자동으로 되돌려 Wi-Fi를 사용하여 이륙하세요.

중요: 4G 연결 및 비행 중 4G 데이터 공유에는 드론 및 장치 SIM 카드와 관련된 4G 데이터 요금제에 따라 요금이 부과될 수 있습니다.

[나노 SIM 카드 설치 및 회수](#) 드론 오른쪽 4G 아래에서 ANAFI Ai의 나노 SIM 카드 슬롯을 찾을 수 있습니다.

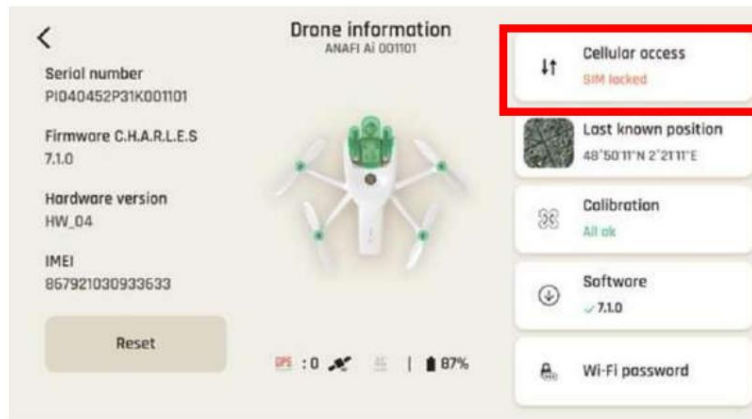
씩우다. 나노 SIM 카드를 설치하려면 덮개를 들어 올리고 나노 SIM 카드를 슬롯에 똑바로 삽입합니다. 커넥터가 드론의 뒤쪽을 향하도록 하여 가장 짧은 쪽부터 삽입합니다. 자세한 내용은 4G 커버 안쪽 그림을 참고하세요. 나노 SIM을 검색하려면 카드를 누르고 추출하세요.



나노 SIM 카드 활성화 참고: Parrot

에서는 Parrot.Cloud 계정을 만들 것을 권장하지만 ANAFI Ai의 4G 기능을 활성화하는 것이 필수는 아닙니다.

나노 SIM 카드를 활성화하려면 전체 ANAFI Ai 생태계(드론, Skycontroller 4, 장치)의 전원을 켜세요. 대시보드의 ANAFI Ai 페이지에 접속하세요. 셀룰러 액세스 타일 상태는 SIM 잠금 상태입니다.



셀룰러 액세스 SIM이 잠겼습니다.

셀룰러 액세스 타일을 탭하여 셀룰러 액세스 인터페이스를 엽니다.

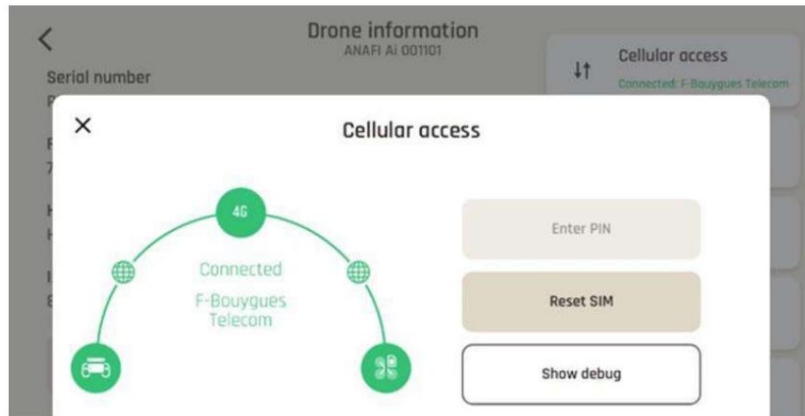


셀룰러 액세스 인터페이스

해당하는 경우 PIN 입력을 탭하여 SIM 카드 PIN 인터페이스에 액세스합니다.

핀을 입력하고 확인을 눌러 확인하세요. 약 3초 후에 인터페이스가 닫히고 4G 프로토콜이 활성화됩니다. 이제 셀룰러 액세스 타일 상태에 연결된 4G가 표시됩니다.

셀룰러 액세스 타일을 다시 탭하면 아래 표시된 해당 인터페이스를 확인할 수 있습니다.



셀룰러 액세스 인터페이스

참고: 이 인터페이스에서 SIM 재설정을 선택한 다음 확인하면 드론이 SIM 잠금 상태로 재부팅됩니다.

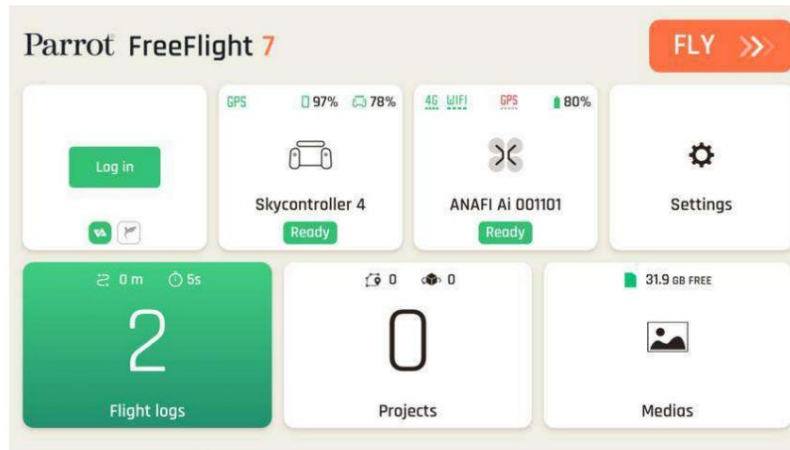
데이터 공유 및 사용자 계정

Parrot은 귀하의 개인정보 보호와 데이터 보안을 매우 중요하게 생각합니다. FIPS140-2 준수 및 CC EAL5+ 인증 보안 요소와 ANAFI Ai 생태계의 4G 기능에 대한 강력한 인증은 작업 흐름에 대한 절대적인 보호를 제공합니다.

이 섹션에서는 Parrot.Cloud 계정과 관련하여 ANAFI Ai 소유자 및 운영자가 사용할 수 있는 세 가지 데이터 공유 옵션에 대해 설명합니다. PIX4D 계정도 이 섹션에서 다룹니다.

익명 공유(기본 옵션)

FreeFlight 7 대시보드에서 로그인을 눌러 데이터 공유 및 계정 옵션에 액세스하세요.



FreeFlight 7 대시보드

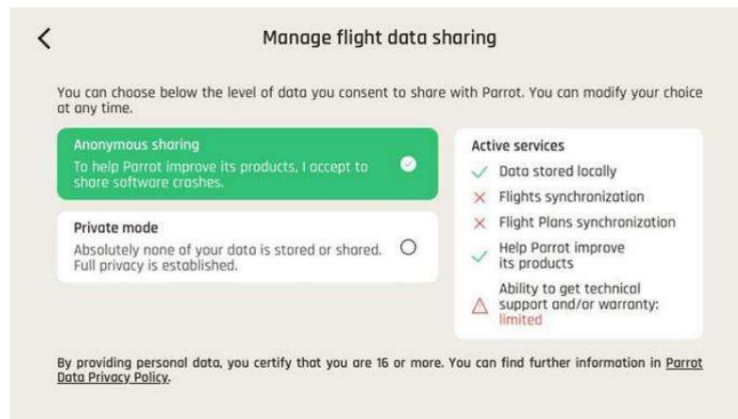
기본적으로 처음 실행 시 생태계에는 Parrot 또는 파트너 계정에 대한 모든 링크가 없으므로, FreeFlight 7은 익명의 소프트웨어 데이터를 당사 서버로 전달하여 Parrot의 제품 개선에 도움을 줍니다.

참고: FreeFlight 7 대시보드는 처음 시작할 때 기존 비행 로그를 표시할 수 있습니다. 이 비행 기록
야:

- 초기 시동(비행기록 1개로 간주)
- 생산 중 적합성/품질 테스트(1개의 비행 로그로 간주)

비행 데이터는 FreeFlight 7 장치와 드론 사이에 로컬로 저장되며 둘 다 보안 요소와 강력한 4G 인증(나노 SIM을 활성화한 경우)으로 보호됩니다.

데이터 공유를 탭하세요 . 항공편 데이터 공유 관리 화면 이 열립니다.

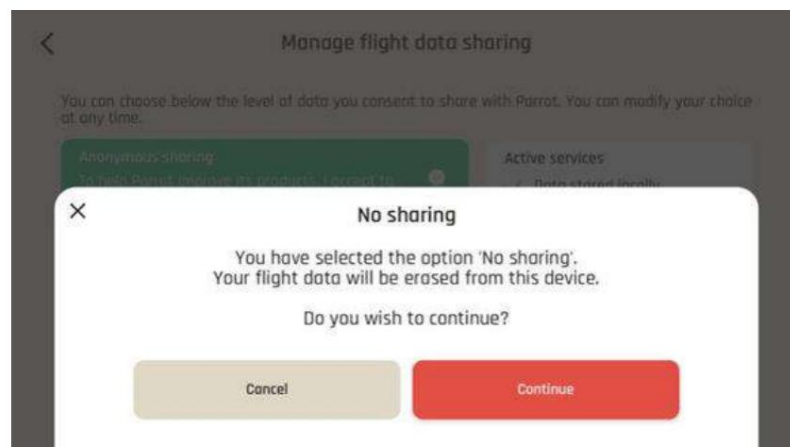


항공편 데이터 공유 인터페이스 관리

프라이빗 모드(제로 데이터)

항공편 데이터 공유 관리 페이지 에서 프라이빗 모드를 탭하세요 . FreeFlight 7에서는 이 선택을 확인하면 장치에서 모든 비행 데이터가 삭제된다는 경고를 표시합니다.

계속을 탭하세요 . 익명 공유 로 되돌릴 때까지 추가 데이터는 장치에 기록되지 않습니다 .



공유 경고 화면 없음

중요: 개인 모드를 활성화하면 Parrot 지원으로부터 기술 지원, 보증 또는 둘 다를 받을 수 있는 능력이 제한됩니다. 생태계는 안전한 비행을 위해 데이터를 생성하지만, 생태계의 전원을 끈 후에는 어떠한 데이터도 저장되지 않습니다.

Parrot.Cloud 계정 및 전체 공유

Parrot.Cloud 계정에 로그인하면 비행 데이터와 비행 계획을 클라우드에 저장할 수 있습니다.

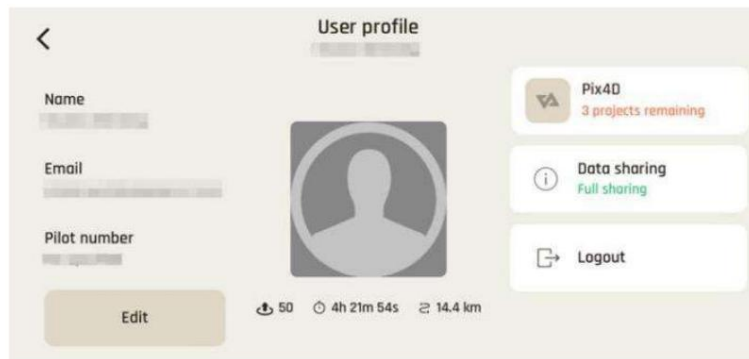
Parrot.Cloud 계정을 만드는 것은 선택 사항이지만 이 옵션을 사용하면 기술 지원, 보증 또는 두 가지 모두에 대한 액세스를 극대화할 수도 있습니다.

다음 스크린샷 인터페이스에서 계정을 만들거나 기존 Parrot.Cloud 계정에 로그인하고 앱 내 지침을 따르세요. Parrot.Cloud를 생성하려면 전체 활성화 전에 이메일 계정의 확인이 필요할 수 있습니다.

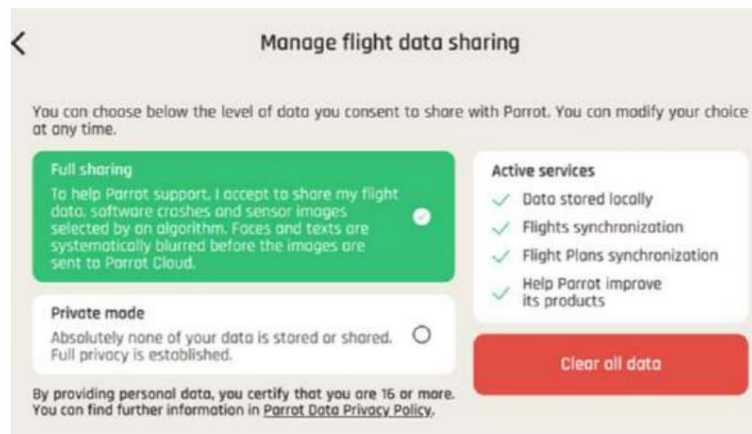


계정 생성/로그인 인터페이스

Parrot.Cloud 계정에 로그인하면 기본적으로 전체 공유 옵션이 활성화됩니다.



사용자 프로필 인터페이스



비행 데이터 공유 관리 - 전체 공유

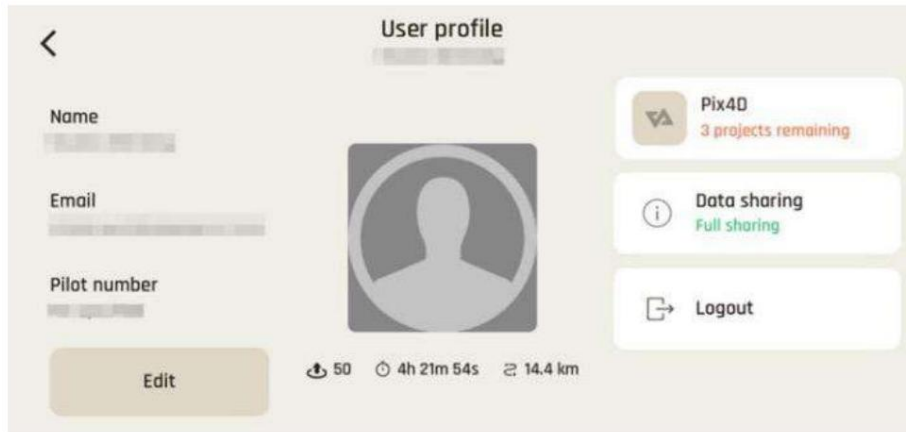
중요: 모든 데이터 지우기를 탭하면 기기(및 원하는 경우 클라우드)에서 모든 데이터가 삭제됩니다. 이는 다중 작업자 드론에 유용합니다.

PIX4D 계정

기존 PIX4D 사용자는 자신의 계정을 드론에 연결하고 FreeFlight 7 및 4G에서 PIX4D로 업로드하여 직접 사진 측량 임무 프로그래밍을 시작할 수 있습니다.

신규 사용자이고 PIX4D 계정을 생성하는 경우 제공되는 3가지 사진 측량 모델을 사용할 수 있습니다.

Pix4D 타일을 탭하여 PIX4D 계정에 로그인하거나 PIX4D 계정을 생성하세요. 앱 내 지침에 따라 PIX4D Connect 페이지로 이동하세요.



사용자 프로필 인터페이스, Pix4D 타일

앱 내 지침에 따라 로그인하거나 계정을 만드세요. 이메일을 통해 확인 링크를 받을 수 있습니다. 링크를 클릭하여 PIX4D 계정을 활성화하세요.

자세한 내용은 "[미션: 사진 측량](#)" 섹션을 참조하세요.

장애물 회피

드론의 장애물 회피(OA) 시스템은 메인 카메라의 양쪽에 위치한 스테레오 카메라를 사용합니다. 스테레오 카메라의 렌즈가 항상 완벽하게 깨끗한지 확인하세요. 광학 장치를 청소하려면 특수 사진 렌즈 세척액을 사용하십시오.

설정 > 빠른 으로 이동 하고 장애물 회피 타일을 눌러 OA 시스템을 활성화하세요. OA 시스템 상태는 상단 표시줄의 방패 아이콘을 통해 HUD에 표시됩니다.

	OA가 활성화되어 최적으로 작동 중
	OA 활성화, 성능 저하
	OA가 활성화되었으나 작동하지 않음
	OA 비활성화됨

Parrot에서는 아이콘이 녹색이 아닐 때마다 OA를 비활성화할 것을 강력히 권장합니다.

빨간색 OA 실드가 있는 스테레오 카메라 오류 알림이 표시되면 즉시 OA를 비활성화하고 가능한 한 빨리 드론을 착륙시킨 다음 다른 OA 활성화를 시도하기 전에 모든 시스템(드론, 컨트롤러, 앱)을 재부팅하세요. OA를 다시 활성화하기 전에 장애물 회피 시스템을 다시 보정해야 할 수도 있습니다. "[교정/장애물 회피 교정](#)" 섹션을 참조하십시오.

자세한 내용은.

장애물 회피 비활성화 및 HUD 관련 경고의 가능한 원인은 다음과 같습니다.

- 환경이 너무 어두움
- 스테레오 센서 보정 필요
- 스테레오 카메라 오류

[장애물 회피 및 수동 조종 OA](#)는 조종사를 보조하도록 설계되었습니다. 드론에 대한 조종사의 제어를 대체하도록 설계되지 않았습니다.

중요: 드론의 시야를 놓치지 말고 항상 비행에 집중하세요.

당신은 다음을 수행해야 합니다 :

- 자신의 판단에 따라 드론을 제어하고 수동으로 장애물을 피하세요. • 장애물, 특히 주변에 있을 수 있는 사람과 동물을 조심하세요.
드론의 궤적.
- 드론의 속도를 8m/s 미만으로 유지하십시오.
- 각 비행 전에 RTH 고도를 설정하십시오.

OA가 장애물을 감지할 수 없는 방향(직접 옆쪽, 옆쪽, 뒤쪽)으로 드론을 비행하면 화면에 다음 알림이 나타납니다. 장애물 회피 - 드론이 이 방향으로 시야를 가리게 됩니다.



장애물 회피 사각지대

이 알림을 받지 않으려면 드론이 이동하는 방향을 향하세요.

장애물 회피 및 자동화 비행 자동화 비행 중에 드론은 OA가 완전한 기능을 유지하도록 궤도를 관리합니다.

그러나 다음 조건에서는 OA가 최적으로 작동하지 않을 수 있으므로 자동 비행을 신중하게 계획하고 모니터링해야 합니다.

- 동적(움직이는) 환경. • 다음과 같은 표면이나 물체 앞:
 - o 단색(단순한 흰색 또는 검정색, 뚜렷한 질감이 없는 기타 색상 또는 동기); o
 - 반사적이다; o 수
 - 성 또는 투명; o 모바일;
 - o 매우 어둡거나 매우 밝습니다.
- 조명 조건이 급격하게 또는 매우 빠르게 변하는 지역. • 비가 오는 경우.

교정


이 섹션에서는 Anafi Ai 및 Skycontroller 4에 사용할 수 있는 교정 절차를 제공합니다.

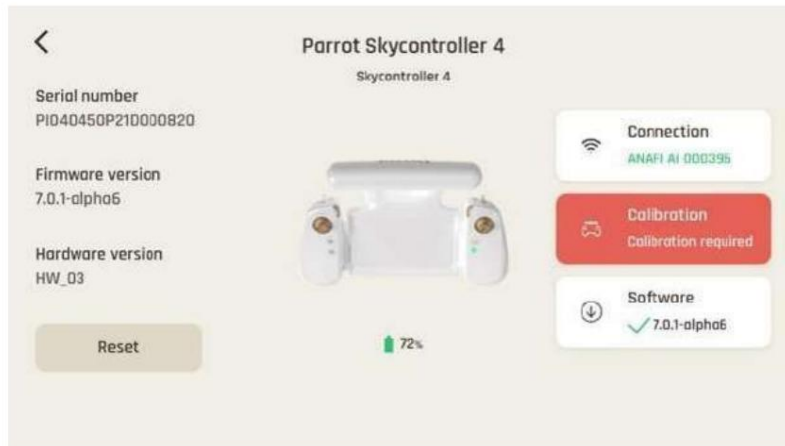
스카이컨트롤러 4 보정

1 스카이컨트롤러 보정 옵션을 사용할 수 있습니다. FreeFlight 7에서는 Skycontroller 4가 강한 자기장에 노출되었거나 비행 조건이 급격히 변하는 경우(예: 한 대륙에서 다른 대륙으로 변경하는 경우) 자력계를 보정해야 할 수도 있습니다.


FreeFlight 7에서 Skycontroller 4 페이지가 표시되면 Skycontroller 보정을 수행해야 합니다.

대시보드에 Skycontroller 4에 교정 필요 경고가 표시됩니다.

 교정 타일:

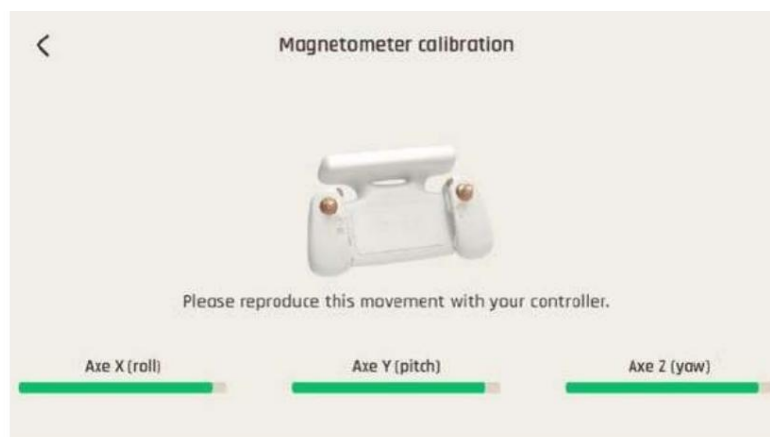


FreeFlight 7의 Skycontroller 4 페이지, 보정 필요

탭하세요.  자력계 교정 화면을 여는 교정 타일입니다.

보정을 탭하세요.

화면의 지시에 따라 보정을 완료합니다. 자력계 교정 화면에 표시된 움직임을 재현합니다.



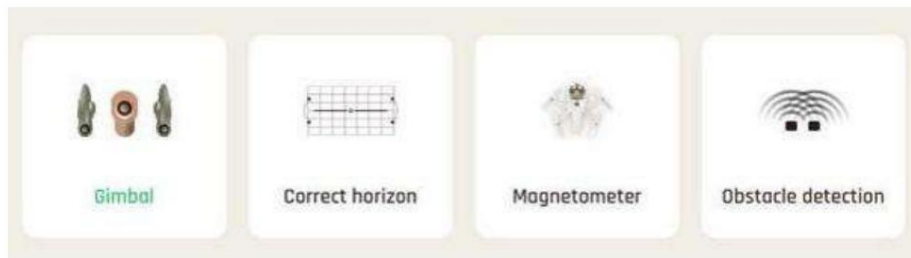
Skycontroller 4 보정 진행 중

FreeFlight 7 대시보드에서 ANAFI Ai의 보정 타일을 탭하면 보정 메뉴가 열리고 4가지 드론 보정 옵션이 표시됩니다.

- 짐벌
- 올바른 수평선
- 자력계
- 장애물 감지

짐벌 교정

ANAFI Ai를 완벽하게 평평하고 수평인 표면에 배치하십시오. 보정 메뉴에서 짐벌 타일을 눌러 짐벌 보정을 수행합니다. 짐벌 보정은 ANAFI Ai의 전원을 켜 때 발생하는 빠른 보정보다 더 정확합니다. 메인 카메라와 스테레오 카메라 짐벌이 모두 연속적으로 보정됩니다.



ANAFI Ai 교정 옵션

짐벌 보정 화면이 열리고 LOVE 카메라 보정이 진행 중임을 알려줍니다. 진전.

참고: 짐벌 보정은 이륙 시 필수는 아니지만 권장됩니다. FreeFlight 7은 필요할 때 이 보정을 수행하라는 메시지를 표시할 수 있습니다.

올바른 수평선 교정(예외 절차)

모든 비디오와 사진의 수평선이 기울어져 있고 이러한 기울기가 항상 같은 면에 있는 경우 수평선을 수정해야 합니다.

중요: 충돌 후와 같이 필요하다고 판단되지 않는 한 수평 보정을 수행하지 마십시오. 이는 정기적으로 수행해야 하는 ANAFI Ai 또는 Parrot Skycontroller 4의 자력계 교정과 다릅니다.

수평선 참조로 사용할 수 있는 직선이 포함된 모든 패턴에 정확히 수직인 완벽하게 평평하고 수평인 표면에 ANAFI Ai를 배치합니다.

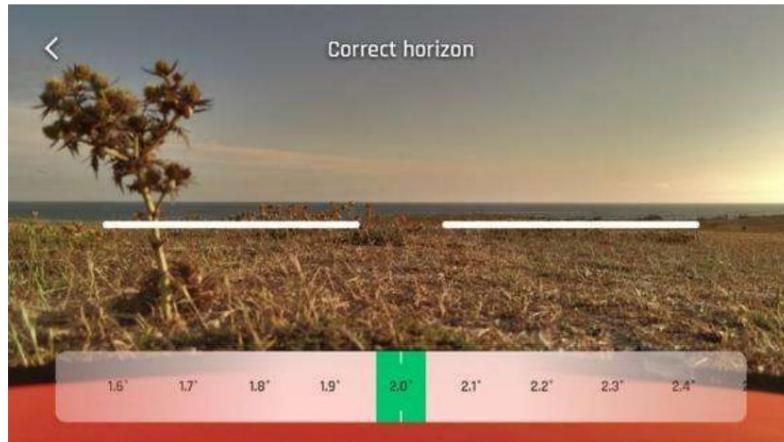
팁: 물을 반쯤 채운 큰 물병은 거의 모든 곳에서 유용한 수평선을 제공합니다.

ANAFI Ai가 수평선에 수직으로 올바르게 배치되면 Parrot Skycontroller 4 및 장치와 함께 전원을 누릅니다.

교정 메뉴에서 수평 교정 타일을 탭하여 수평 교정을 수행합니다.

팁: 이 기능은 HUD의 ANAFI Ai 상자에서도 액세스할 수 있습니다.

ANAFI Ai의 인공 지평선이 드론을 향한 지평선 기준과 일치할 때까지 + 플러스 또는 마이너스를 탭합니다 .



올바른 지평선 절차

카메라 기울기를 교정하는 절차가 완료되면 화면 왼쪽 상단의 < 뒤로를 눌러 설정을 확인하고 수평 보정을 종료하세요.

자력계 교정 교정 메뉴 에서 자력계

타일을 눌러 자력계 교정을 수행합니다. 보정을 시작하기 전에 드론의 팔을 펼쳐야 합니다. 자력계 교정 화면 에서 시작을 눌러 교정을 시작합니다.

화면의 지시에 따라 다음에 대한 보정을 수행합니다.

- AX Z(YAW)
- AX Y(피치)
- AX Z(롤)

각 축마다 화면에 표시되는 애니메이션의 움직임을 재현합니다. 현재의 도끼

교정 중인 항목은 녹색으로 강조 표시됩니다. 하나의 축에 대한 보정을 완료하면 녹색 원 안의 확인 표시가 도끼 제목 왼쪽에 나타납니다.



AX Z 보정됨, AX Y 보정 진행 중, AX X 보정되지 않음

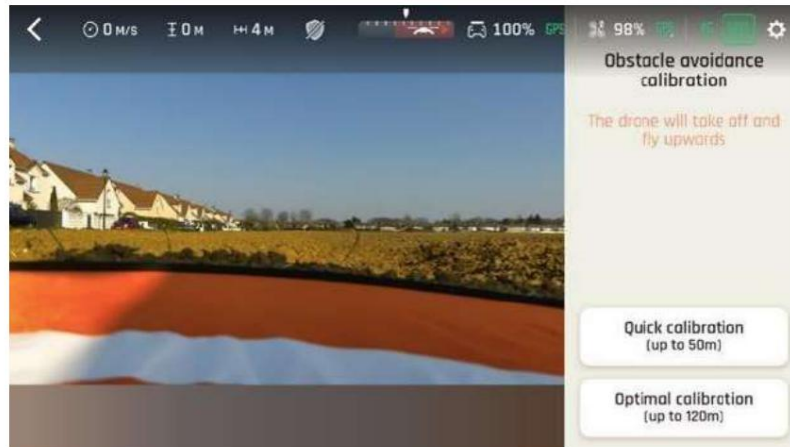
장애물 회피 교정

장애물 회피 시스템을 보정하려면 비행에 대한 전체 생태계를 설정하십시오. 장애물 회피 교정을 위해서는 직선으로 짧은 상향 비행과 드론의 완전한 360° 회전이 필요합니다.

중요: 항상 장애물 회피 교정을 야외에서 수행해야 하며 , 이상적으로는 드론 비행이 완전히 승인된 구역에서 수행해야 합니다.

참고: 이 절차 중에는 장애물 회피가 비활성화됩니다.

보정 메뉴 에서 장애물 감지 타일을 눌러 장애물 회피 보정을 엽니다.
상호 작용.



장애물 회피 교정 인터페이스

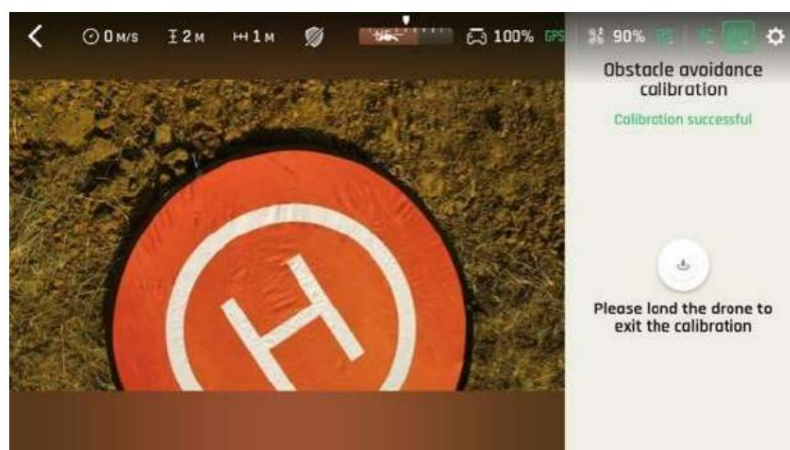
2가지 교정 옵션을 사용할 수 있습니다:

- 빠른 보정(최대 50m) - 50m 이상의 높이에서 드론을 비행하는 것이 허용되지 않는 구역에서 이 옵션을 사용하십시오. 이 보정은 약간 다운그레이드되었으며 가장 평평한 환경에서만 사용해야 합니다.
- 최적 보정(최대 120m) - 가능할 때마다 이 옵션을 사용하십시오. 이 교정은 최고 품질의 교정을 제공합니다.

빠른 교정 또는 최적 교정 타일을 탭하여 선택합니다. ANAFI Ai가 이륙하여 선택한 높이에 도달한 후 전체 360° 회전을 수행하고 하강합니다.

FreeFlight 7에서는 교정을 완료하기 위해 드론을 착륙시키라는 메시지를 표시합니다.

드론이 착륙하면 장애물 회피 보정 시퀀스가 완료됩니다. 이륙 / 땅 아이콘이 녹색 확인 표시로 대체됩니다.



장애물 회피 보정 성공

비행 전 체크리스트

운송 및 취급

- ANAFI Ai는 항상 짐벌 보호 장치가 있는 하드 케이스에 넣어 안전하게 보관하여 운반하십시오.
됩니다.
- 항상 Parrot Skycontroller 4를 하드 케이스에 넣어 해당 위치에 안전하게 운반하십시오.
- 낮고 높은 온도의 극한 온도로부터 배터리를 보호하십시오. 배터리를 유지하려고
주변 온도에 최대한 가깝게.
- ANAFI Ai를 항상 주의해서 다루십시오. 드론에 압력을 가하지 마십시오. 일반적으로
민감한 카메라와 짐벌을 만지지 마십시오.
- 드론과 배터리가 들어있는 하드케이스는 항상 건조한 곳에 보관하세요.

장비

- 최신 버전의 FreeFlight 7을 다운로드하고 Skycontroller가 모두 설치되어 있는지 확인하세요.
4 및 ANAFI Ai는 최신 버전의 펌웨어로 업데이트되어 있습니다.

중요: 업데이트는 필수이며 최대 성능과 안전을 보장하려면 비행 전에 체계적으로 수행해야 합니다.

- Skycontroller 4를 연결하는 데 적합한 USB-C-Lightning 케이블이 있는지 확인하세요.
그리고 당신의 장치.
- 여유 메모리 공간이 충분한 microSD 카드를 드론에 삽입했는지 확인하세요.
- 드론의 접이식 팔 4개를 모두 펼쳤는지 확인하세요.
- 드론의 프로펠러가 깨끗하고 손상되지 않았으며 방해물이 없는지 확인하세요.
- 드론과 Skycontroller 4의 배터리가 모두 완전히 충전되어 있는지 확인하세요.
- 항상 정품 Parrot 스마트 배터리를 사용하십시오. 비정품 배터리는 사용이 금지되며, 이를 사용하면 보증이 무효화되고
안전 요구 사항에 영향을 미칠 수 있습니다.
- 드론 배터리가 드론 본체에 단단히 장착되어 있는지 확인하세요.
- 드론의 짐벌 보호 커버가 제거되었는지 확인하세요.
- 드론의 렌즈가 깨끗한지 확인하세요. 렌즈를 청소해야 하는 경우, 청소하기 전에 렌즈를 청소하세요.
드론의 전원을 끕니다. 메커니즘에 압력이 가해지지 않도록 두 손가락으로 짐벌을 잡습니다. 극세사 천으로 렌즈를 가볍
게 닦아주세요.




규정

- 비행하려는 장소에서 드론 사용이 허용되는지 확인하세요.
- 해당 지역의 Wi-Fi 주파수 사용에 대한 잠재적인 제한 사항을 확인하세요.
비행할 예정이다.

비행 조건 - 비행 구역

- 이 안전하고 깨끗한지 확인하십시오.
- 밤에는 ANAFI Ai를 비행하지 마십시오.
- ANAFI Ai를 도시 지역 상공이나 공항, 기차 등 제한된 영공 상공으로 비행하지 마십시오.
역, 발전소, 국가 보호 구역 등
- 날씨를 확인하세요. 안개, 눈, 우박 또는 15m/s를 초과하는 바람 속에서는 ANAFI Ai를 비행하지 마십시오.
(50km/h).
- 염수 분무, 뇌우, 모래폭풍, 새 떼가 있는 동안에는 ANAFI Ai를 비행하지 마십시오.
- Parrot은 ANAFI Ai를 물이나 기타 반사 표면 위로 낮게 비행하지 않을 것을 권장합니다.
거울, 유리 등).
-

시작하기

1. 동봉된 USB-C-USB-C 케이블 중 하나와 동봉된 충전기를 사용하여 배터리를 충전합니다. 자세한 내용은 “스마트 LiPo 배터리/배터리 충전” 섹션을 참조하세요. Parrot에서는 ANAFI Ai를 비행하기 전에 항상 스마트 배터리를 완전히 충전할 것을 권장합니다.
2. 동봉된 USB-C-USB-C 케이블 중 하나를 사용하여 Parrot Skycontroller 4를 충전하고 동봉된 충전기.
3. 비행 구역이 안전하고 깨끗한지 확인하십시오.
4. 드론을 평평한 수평 표면에 놓고 전원 버튼을 눌러  드론 팬이 회전하기 시작할 때까지 약 3초 정도 소요됩니다.
5. Skycontroller 4의 전원 버튼을  3초 동안 누르고 어두운 파란색 불이 계속 켜져 있을 때까지 기다린 다음 USB-C-Lightning 케이블을 사용하여 장치를 컨트롤러에 연결합니다. Parrot에서는 항상 Parrot Skycontroller 4 및 장치를 사용하여 ANAFI Ai를 비행할 것을 권장합니다.
6. FreeFlight 7은 장치에서 자동으로 실행되며 ANAFI Ai 및 Parrot에 연결됩니다. 스카이컨트롤러 4.
7. FreeFlight 7, Skycontroller 4 및 ANAFI Ai 소프트웨어 업데이트를 체계적으로 확인하여 최대 성능과 안전을 보장합니다.
8. 비행 조건에 맞게 장치 화면의 밝기를 조정합니다.
9. 필요한 경우 ANAFI Ai, Parrot Skycontroller 4 또는 둘 다를 보정합니다. 따라가다 교정을 완료하려면 장치 화면의 지침을 따르세요.
10. 비행 구역이 여전히 안전하고 깨끗한지 확인하고 사람이나 동물이 ANAFI Ai에 접근하거나 접근하고 있지 않은지 확인하십시오.
11. 드론으로부터 최소 2m(6ft) 거리를 유지한 후 이륙/착륙 버튼을 누르세요. 

참고: 안전 조치로서 ANAFI Ai는 프로펠러 블레이드 중 하나에 충격이 가해질 경우 모터를 즉시 차단하도록 프로그래밍되어 있습니다. 드론을 항상 조심스럽게 조종하세요.

벗다

지상 이륙

ANAFI Ai를 평평하고 깨끗하며 평평한 표면에 놓습니다.

전원을 켜고 ANAFI Ai에서 최소 2m(6피트) 떨어진 곳으로 이동하여 드론 주변이 완전히 깨끗한지 확인하세요.

Parrot Skycontroller 4에서 이륙/착륙을 누릅니다. ANAFI Ai가 이륙하여 지상 1m(3피트) 높이에서 안정되면서 조종사의 명령을 기다립니다.

손 발사

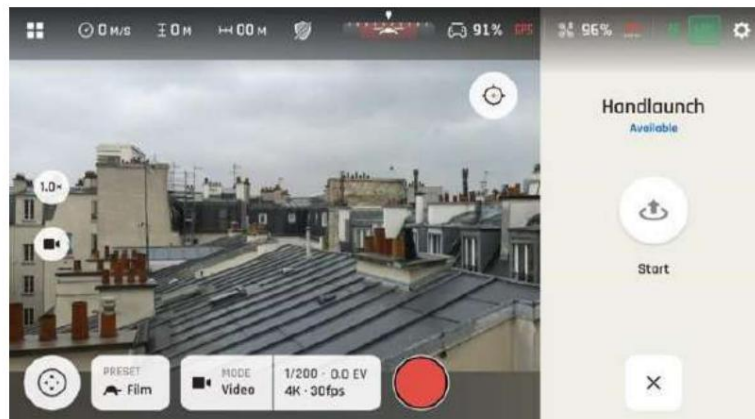
손으로 발사하는 절차는 지상 이륙보다 더 위험합니다. 특히 손 발사 기능에 주의하세요. 완전한 집중이 필요합니다. 주의가 산만해지지 말고 주변 환경에 주의를 기울이십시오.

경고: 위험한 조작. 지침을 따르지 않을 경우 신체 부상 및 드론 손상 위험이 있습니다. 열상 위험. 비행 중에는 프로펠러 블레이드를 만지지 마십시오. 프로펠러 블레이드에 손가락이나 기타 신체 부위가 닿으면 깊은 상처를 입을 수 있습니다. 드론을 얼굴에서 최대한 멀리 두세요. 앵무새는 안정성이 낮고 위험이 높으므로 실내에서 손 발사 절차를 수행하지 않을 것을 강력히 권장합니다.

Parrot은 두 사람으로 구성된 팀으로 작업할 것을 권장합니다. 한 사람은 이륙 절차를 수행하고 다른 한 사람은 드론 비행에 집중합니다.

바람의 방향과 속도에 주의하세요. 바람을 마주하지 마십시오. 바람에 의해 표류할 가능성을 고려하여 드론과 안전한 거리를 유지하세요.

ANAFI Ai의 전원을 켜고 드론을 편평한 손 위에 놓습니다. 핸드 런치 가능 인터페이스는 장치 화면 오른쪽에 나타납니다.



핸드런치 인터페이스

Skycontroller 4에서 이륙/착륙을 누르거나 장치 화면에서 이륙/착륙을 탭하세요. 드론의 프로펠러가 회전하기 시작합니다.

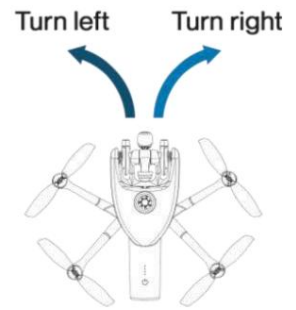
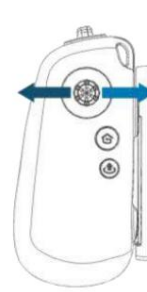
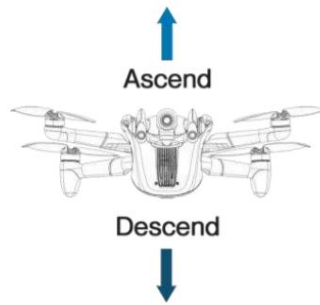
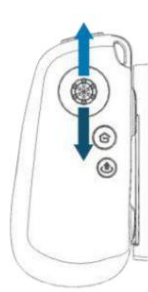
프로펠러의 회전 속도가 안정될 때까지 기다린 다음, 열린 손으로 ANAFI Ai를 잡고 빠르게 위로 앞으로 들어 올리십시오. ANAFI Ai는 공중에 떠 있습니다. 안정되어 조종사의 명령을 기다립니다.

다른 발사 대안이 없는 경우에만 수동 발사 절차를 수행하십시오.

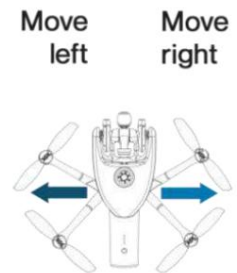
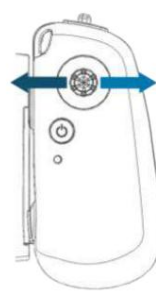
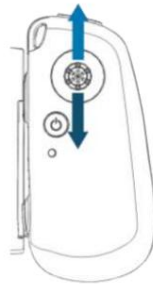
주의: 모래가 있는 환경에서는 모래가 모터에 침투하는 것을 방지하기 위해 지상 이륙 대신 수동 발사를 사용할 수 있습니다.

나는

왼쪽 조이스틱
(기본 모드)



오른쪽 조이스틱
(기본 모드)



참고: FreeFlight 7의 설정 메뉴를 통해 ANAFI Ai의 컨트롤을 수정할 수 있습니다. 자세한 내용은 "[설정/컨트롤](#)" 섹션을 참조하십시오.

경고. ANAFI Ai에는 비상 모드가 있습니다. 비행 중에 비상 모드(EMERGENCY MODE) 버튼 시퀀스를 활성화하면 즉시 모터가 완전히 꺼지고 드론이 즉시 땅에 추락하게 됩니다.

비상 모드를 활성화하려면 Skycontroller 4에서 다음 버튼을 동시에 누르십시오.

-  RTH
-  이륙/땅
-  미디어 녹음

특히, 비상 모드는 프랑스 국가 표준 시나리오 S1 및 S3의 특정 범주 항공편에 대한 규제 요구 사항을 충족합니다. 이 모드의 사용은 사용자의 책임입니다.

귀국: 스마트 RTH

리턴 홈 기능을 사용하려면 ANAFI Ai가 홈 포인트를 설정해야 합니다. 이는 드론의 첫 번째 GPS 수정을 통해 달성됩니다.

팁: 이륙하기 전에 드론 GPS 아이콘이 녹색인지 확인하세요.



두 GPS 아이콘이 모두 녹색입니다 - RTH 위치가 설정되었습니다.

지상에서 GPS 수정이 불가능한 경우, 드론이 GPS 아이콘을 녹색으로 바꿀 만큼 충분한 위성과 동기화될 때까지 이륙 지점 위 직선으로 ANAFI Ai를 위쪽으로 비행해야 합니다. 이렇게 하면 홈 포인트가 현재 이륙 지점 바로 위에 있게 됩니다.

ANAFI Ai를 홈 포인트로 되돌리려면 Parrot Skycontroller 4에서 RTH를 누르십시오.

기본적으로 ANAFI Ai는 이륙 지점에서 50m까지 상승한 후 홈 지점 위로 다시 날아갑니다.

팁: FreeFlight 7에서는 RTH 높이에 대해 20~100미터 사이에서 사용자 정의 고도를 설정할 수 있습니다.

자세한 내용은 [“설정 / 고급 / RTH”](#) 섹션을 참조하세요.

배터리 부족 스마트 RTH

ANAFI Ai는 스마트 RTH 기능을 갖추고 있습니다. 배터리 전원이 부족하면 FreeFlight 7은 스마트 RTH 모드로 전환된다는 경고를 표시합니다. ANAFI Ai를 이륙 지점으로 다시 가져갈 수 있다고 확신하는 경우 또는 다른 위치에 착륙하려는 경우 경고 팝업에서 직접 스마트 RTH를 취소할 수 있습니다.

위로.

중요: 배터리 부족은 고도, 홈 포인트로부터의 거리, 풍속 등 다양한 요인에 따라 결정됩니다. 드론은 집으로 돌아가거나 조종사에게 전달하는 데 필요한 배터리 전력을 실시간으로 계산합니다. 자세한 내용은 [“설정 / 고급 / RTH”](#) 섹션을 참조하세요.

배터리 부족 상태에서 RTH를 취소하면, 계속 비행할 수 있는 배터리 전력이 충분하지 않은 경우 드론은 현재 위치에 비상 착륙합니다.

생태계 링크 손실 스마트 RTH ANAFI

Ai는 Wi-Fi와 4G 간을 원활하게 전환하여 생태계 요소 간의 완전한 연결 손실을 방지합니다. Wi-Fi 신호가 약하거나 간섭이 심한 경우(예: 전력선으로 인해) 장치 화면에 Wi-Fi 신호가 약하다는 경고가 표시됩니다.



강한 간섭. Wi-Fi에 연결되면 화면 오른쪽 상단의 Wi-Fi 아이콘이 상자 안에 표시됩니다. 신호가 약하면 아이콘이 빨간색으로 나타납니다.



4G로의 전환이 완료되면 4G 아이콘이 상자 안에 표시됩니다. 신호가 충분하면 아이콘이 녹색으로 나타납니다.

컨트롤러와 드론 사이의 연결이 12초 이상 완전히 끊어지는 경우 ANAFI Ai는 자동으로 스마트 RTH 모드로 전환됩니다.

이러한 동작(드론이 RTH 높이로 상승하고 집으로 향하는 경로를 시작함)은 대부분의 경우 드론에 대한 조종사 제어의 빠른 회복을 보장합니다.



파일럿 스마트 RTH

파일럿 고급 RTH 모드를 선택하면 드론이 Parrot Skycontroller 4에 연결되어 있는지 여부에 관계없이 RTH 절차가 활성화되는 정확한 순간에 ANAFI Ai가 드론을 제어하는 데 사용되는 장치의 GPS 위치로 돌아갑니다. 드론이 GPS 수정을 잃으면 장치의 마지막으로 알려진 좌표로 돌아갑니다.

중요: 파일럿 고급 RTH 모드에서는 RTH 절차를 활성화한 후 동일한 위치를 유지하는 것이 좋습니다.

참고: RTH 종료 고도를 다음과 같이 선택할 수 있습니다.

- 지상(0m)
- 호버링 고도(1m~10m)

드론과 홈 포지션 사이의 수평 거리가 5m 미만인 경우

- RTH가 결빙 경보 또는 배터리 통신 중단으로 인해 발생한 경우 드론은 RTH 종료에 대해 설정된 고도로 하강하거나 선택한 RTH 종료 동작에 따라 착륙합니다.

다른 RTH 이유로 인해

- 정확한 홈 기능을 사용할 수 있는 경우 드론은 다음을 수행합니다.
 1. 지상 10m 높이까지 올라간다.
 2. 홈 위치를 향해 수평으로 이동합니다.
 3. 정확한 홈의 도움으로 하강합니다.

그렇지 않으면 드론은 RTH 종료에 대해 설정된 고도로 직접 하강하거나 RTH 종료의 선택된 동작에 따라 착륙합니다.

드론과 홈 위치 사이의 수평 거리가 5m에서 100m 사이인 경우:

정확한 홈 기능을 사용할 수 있는 경우 드론은 RTH를 수행합니다.

착륙.

ANAFI Ai를 평평하고 균일하며 깨끗한 표면 위로 직접 비행하세요. 홈, ANAFI Ai Lands를 누르세요 .



착륙 진행 중

손착륙 손착륙

절차는 지상착륙보다 더 위험합니다. 특히 핸드 랜드 기능에 주의하세요. 완전한 집중이 필요합니다. 주의가 산만해지지 말고 주변 환경에 주의를 기울이십시오.

경고: 위험한 조작. 지침을 따르지 않을 경우 신체 부상 및 드론 손상 위험이 있습니다. 열상 위험. 비행 중에는 프로펠러 블레이드를 만지지 마십시오. 프로펠러 블레이드에 손가락이나 기타 신체 부위가 닿으면 깊은 상처를 입을 수 있습니다. 드론을 얼굴에서 최대한 멀리 두세요. 바로 근처에 장애물이 없고 안정된 표면에만 손 착지를 시도하십시오.

참고: PARROT에서는 손 착륙을 수행하지 않을 것을 강력히 권장합니다.

안정성이 낮고 위험이 증가하므로 실내에서 절차를 수행하십시오.

드론이 호버링 위치를 유지하기 위해 싸울 정도로 강한 바람 속에서 손 착륙을 시도하지 마십시오.

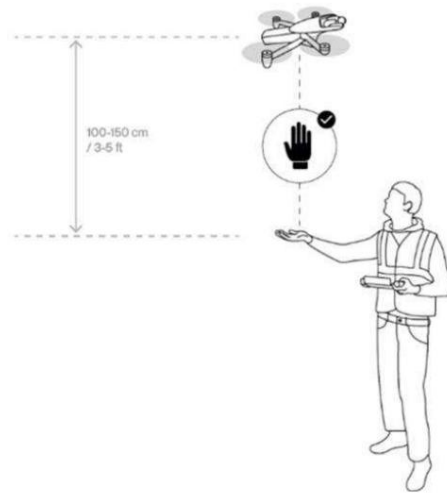
성공적인 핸드 랜딩을 위해서는 드론 GPS 동기화가 필수입니다.

드론이 작업을 수행하게 하세요. 드론이 공중에 떠 있는 동안에는 드론을 강제로 잡지 마십시오.

Parrot은 두 사람으로 구성된 팀으로 작업할 것을 권장합니다. 한 사람은 핸드 랜딩 절차를 수행하고 다른 한 사람은 드론 비행에 집중합니다. 이렇게 하면 여러 작업을 수행해야 하는 부담이 줄어듭니다.

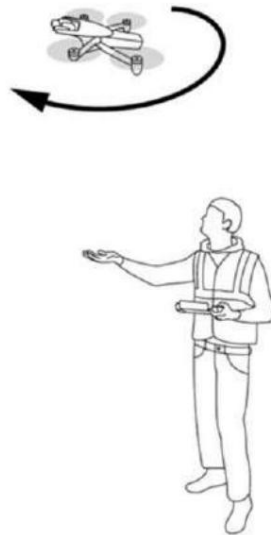
바람의 방향과 속도에 주의하세요. 바람을 마주하지 마십시오. 바람에 의해 표류할 가능성을 고려하여 드론과 안전한 거리를 유지하세요.

ANAFI Ai는 팔을 뻗은 상태에서 손이 펼친 손 위로 100cm(3피트) 이상 움직일 때 손을 인식합니다.

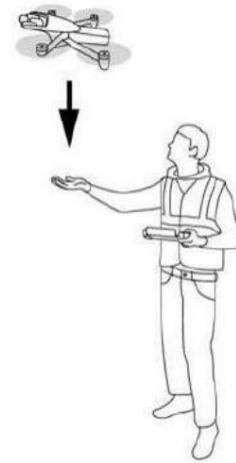


손 착지 다이어그램

- Skycontroller 4에서 홈을 누르세요 . 1. 필요한 경우 ANAFI Ai가 회전하여 손에 완벽하게 맞춰집니다.
2. ANAFI Ai가 천천히 안전하게 당신의 손에 착지합니다.



ANAFI Ai는 조종사의 손에 맞춰 회전합니다.



ANAFI Ai가 조종사의 손을 향해 하강합니다.

참고: 착륙 절차 중에 ANAFI Ai가 여전히 손에서 100cm(3피트) 이상 떨어져 비행하는 경우 손을 펼친 상태에서 드론 아래로 팔을 뻗을 수 있습니다. ANAFI Ai는 사용자의 손을 인식하고 위에서 설명한 손 착륙을 진행합니다.

다른 착륙 대안이 없는 경우에만 수동 착륙 절차를 수행하십시오.

주의: 모래가 있는 환경에서는 모래가 모터에 침투하는 것을 방지하기 위해 지상 착륙 대신 손 착륙을 사용할 수 있습니다.

스마트 LiPo 배터리

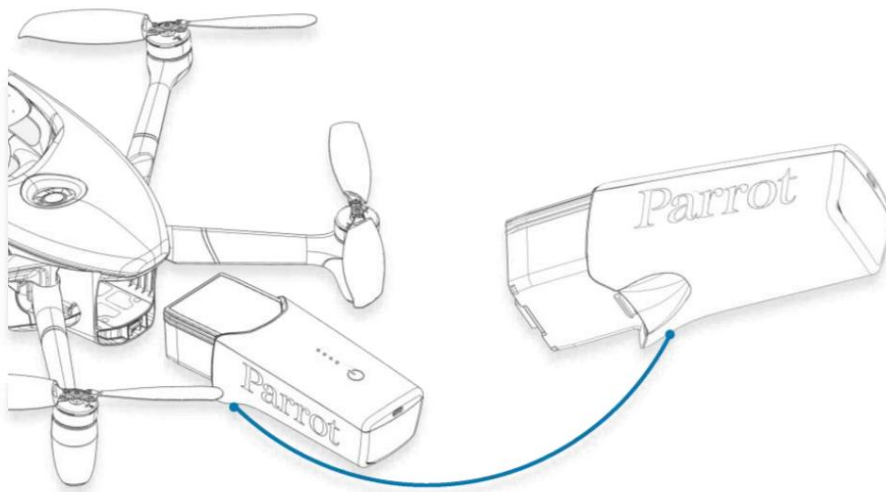
ANAFI Ai의 스마트 LiPo 배터리는 드론에 사전 설치되어 있습니다. ANAFI Ai에 장착된 배터리 또는 ANAFI Ai에서 분리된 배터리를 충전할 수 있습니다. 항상 정품 Parrot 스마트 배터리를 사용하십시오. 비정품 배터리는 사용이 금지되며, 이를 사용하면 보증이 무효화되고 안전 요구 사항에 영향을 미칠 수 있습니다.

배터리 제거 드론에

서 스마트 배터리를 제거하려면 드론의 팔을 펴고 배터리 아래에 있는 푸시 버튼을 누른 다음 드론에서 분리하세요.

배터리 설치 드론에 스마

트 배터리를 설치하려면 드론의 팔을 펴고 딸깍 소리가 들릴 때까지 배터리를 드론에 단단히 밀어 넣으세요. 배터리가 드론에 단단히 고정되어 있는지 확인하세요.



배터리 충전

배터리를 충전하려면 동봉된 USB-C-USB-C 케이블 중 하나를 사용하여 배터리를 충전기에 연결하거나 다음을 수행하세요.

- 테이블탑 또는 노트북 컴퓨터의 USB-C 포트;
- 보조 배터리의 USB-C 포트.

완전 충전 시간은 충전기 사양과 주변 온도에 따라 달라집니다. 20°C에서는 2시간 안에 배터리가 완전히 충전될 것으로 예상됩니다.

경고: 사용 국가에 따라 인증되고 해당 등급/사양이 있는 경우 다른 일반 USB 충전기를 사용할 수 있습니다. 성능과 보증은 Parrot 드론 시스템에 포함된 정품 충전기를 사용할 경우에만 보장됩니다.

ANAFI Ai의 스마트 LiPo 배터리가 전원에 연결되어 충전되면 4개의 LED가 충전 수준을 나타냅니다.

LED 1	LED 2	LED 3	LED 4	충전 수준
				0~25% 충전됨
				25~50% 충전됨
				50~75% 충전됨
				75~100% 충전됨
				완전히 충전됨

ANAFI Ai에 배터리가 장착되지 않은 경우 배터리 버튼을 눌러 충전량을 확인할 수 있습니다.

전원 버튼:

LED 1	LED 2	LED 3	LED 4	충전 수준
				0~25% 충전됨
				25~50% 충전됨
				50~75% 충전됨
				75~100% 충전됨

드론에 배터리를 설치하고 ANAFI Ai의 전원을 켜면 LED의 수를 기준으로 남은 비행 시간을 추정할 수 있습니다.

LED 1	LED 2	LED 3	LED 4	남은 비행시간
				8분 미만
				8~16분
				16~24분
				24~32분

배터리 관리 및 안전 ANAFI Ai

의 스마트 배터리는 내구성을 높이고 관리를 용이하게 하도록 설계된 겨울철 모드를 특징으로 합니다. 이상적으로는 장기간 사용하지 않을 경우 배터리를 절반 정도 충전된 상태로 보관하는 것이 좋습니다. 10일 동안 사용하지 않을 경우 ANAFI Ai의 스마트 배터리는 필요한 경우 48시간 동안 65%까지 방전됩니다.

최대 12일 동안 사용하지 않으면 스마트 배터리는 65%를 초과하지 않는 충전 수준으로 최대 절전 모드로 전환됩니다. ANAFI Ai 배터리를 12일 동안 방치하면 전원 버튼을 눌러도 충전 수준 LED 표시기가 활성화되지 않습니다. 겨울철 모드를 종료하려면 배터리를 충전해야 합니다.

이전 단락에서 설명한 대로 작동을 시작합니다. 이 동작은 시간이 지나도 배터리를 보존합니다.

팁: Parrot에서는 ANAFI Ai를 비행하기 전에 항상 스마트 배터리를 완전히 충전할 것을 권장합니다.

ANAFI Ai의 스마트 배터리는 주의해서 취급, 운반, 보관해야 합니다.

- 배터리를 15% 미만으로 방전하지 마십시오.
- 충전하는 동안 배터리를 방치하지 마십시오.
- 덥지도 춥지도 않은 극한의 온도에 배터리를 노출시키지 마십시오.
- 배터리를 장시간 직사광선에 노출시키지 마십시오.
- 사용 후 배터리가 아직 따뜻할 때는 절대로 충전하지 마십시오(최소 20분 동안 기다리십시오).
- 손상되거나 부풀어 오른 배터리를 사용하거나 재충전하지 마십시오.
- 배터리는 항상 20°C에 가까운 건조하고 통풍이 잘 되는 환경에 보관하십시오.
- 배터리는 항상 난연성 가방이나 케이스에 넣어 휴대하세요(ANAFI Ai에 설치되지 않은 경우 드론과 함께 운반 케이스 안에 넣어 운반할 수 있음).

중요: 배터리 보관을 위한 경계 조건은 다음과 같습니다.

- -20°C ~ 35°C의 온도; • 상대 습도가 75%(rh)보다 낮습니다.

참고: ANAFI Ai의 스마트 배터리는 +10°C ~ +45°C의 주변 온도에서만 충전할 수 있습니다.

0°C에 가까운 온도에서 ANAFI Ai를 사용하면 비행 시간이 단축됩니다. 스마트 배터리의 이상적인 작동 온도는 20°C입니다. 비행을 시작하기 전에 스마트 배터리의 온도를 최대한 20°C에 가깝게 유지하면 추운 환경에서 스마트 배터리 용량 감소를 최소화할 수 있습니다.

중요: 드론에 전원을 공급하려면 배터리의 중심 온도를 5°C 이상으로 유지해야 합니다. 온도가 5°C 미만으로 떨어지면 배터리로 드론의 전원을 켤 수 없습니다.

팁: 체온을 이용해 배터리 온도를 유지할 수 있습니다. 추운 환경에서 비행하기 전에 배터리를 주머니에 보관하십시오.

배터리 하드 리셋을 수행하려면:

1. 동봉된 케이블을 사용하여 배터리를 전원에 연결하고,
2. 배터리의 전원 버튼을 15초 동안 누른 다음(LED의 동작과 상관없이) 버튼을 놓습니다.

배터리의 LED가 녹색과 빨간색을 번갈아가며 빠르게 깜박이면 하드 리셋이 성공한 것입니다.

배터리 상태 FreeFlight 7의

배터리 정보 인터페이스에 액세스하려면 드론 정보 타일을 누른 다음 배터리 타일을 누릅니다. 배터리 정보 인터페이스는 다음과 같은 배터리 특성의 상태를 제공합니다.

- | | |
|---------------|--------------|
| - 개별 셀 전압(mV) | - 총 용량 (mAh) |
| - 총 전압 (V) | - 건강 상태 (%) |
| - 온도 | - 사이클 |
| - 일련번호 | |

배터리 펌웨어 업데이트

최고의 성능과 안전을 보장하려면 비행 전에 배터리 업데이트를 체계적으로 확인해야 합니다. 업데이트는 전체 시스템의 안정성과 성능을 향상시킵니다.

Anafi Ai 화면에서 펌웨어 배터리 타일을 탭하면 배터리 업데이트 체크리스트 화면이 열립니다.

업데이트를 시작하기 전에 다음을 확인하세요.

- 배터리 전원 수준이 5% 이상입니다. 필요한 경우 시동을 걸기 전에 배터리를 충전하십시오.
업데이트.
- USB-C 케이블이 배터리에 연결되어 있습니다. 업데이트를 수행하려면 USB Power Delivery 충전기를 사용해야 합니다.
Parrot은 포함된 USB 전원 공급 충전기 사용을 권장합니다.

계속을 탭하세요 .

경고: 업데이트 절차 중에는 배터리를 제거하지 마십시오.

배터리 펌웨어 업데이트 화면이 열리고 펌웨어 다운로드 진행 상황이 표시됩니다. 다운로드가 완료되면 업데이트가 배터리로 전송됩니다. 업데이트가 끝나면 드론이 재부팅되지만 종료되지는 않습니다.



다운로드 진행 상황을 보여주는 펌웨어 업데이트 배터리 화면

미디어 검색

microSD 카드 설치 및 회수 ANAFI Ai의 microSD 카드 슬롯

롯은 드론 왼쪽, SD 커버 아래에 있습니다. microSD 카드를 설치하려면 덮개를 들어 올리고 microSD 카드를 슬롯에 직선으로 삽입합니다. 가장 짧은 쪽이 먼저 삽입되고 커넥터는 드론의 뒤쪽을 향하게 됩니다. microSD 카드를 제거하려면 카드를 누르고 추출하십시오.

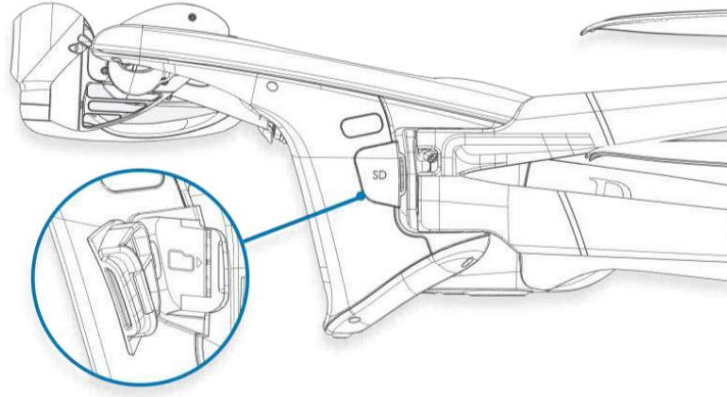


사진 및 비디오 검색 microSD-SD 카드 어

댁터를 사용하여 ANAFI Ai로 촬영한 비디오 및 사진을 컴퓨터로 전송할 수 있습니다. microSD 카드를 어댑터에 밀어 넣고 다른 SD 카드를 사용하는 것처럼 어댑터를 사용하십시오. 카드 리더기나 컴퓨터의 SD 카드 슬롯을 통해 비디오와 사진에 액세스하십시오. 비디오와 사진을 컴퓨터 하드 드라이브에 복사하여 미디어를 편집, 저장 및 관리하십시오.

호환되는 microSD 카드

다음 microSD 카드는 ANAFI Ai와 완벽하게 호환됩니다.

- | | |
|--------------------|-------------|
| • 렉사 1800X | 64GB |
| • 샌디스크 익스트림 | 64GB, 128GB |
| • SanDisk 익스트림 플러스 | 128GB |
| • SanDisk 익스트림 프로 | 128GB |
| • 프로그래이드 V60 | 64GB |

직접 미디어 검색(드론에서 PC로)

microSD 카드를 추출하지 않고도 ANAFI Ai에서 직접 미디어를 검색할 수도 있습니다.

전체 시스템의 전원을 켜고 개발자 설정 에서 PC 또는 스마트폰에서 직접 연결 옵션을 활성화하십시오. 자세한 내용은 “[설정 / 고급 / 개발자](#)” 섹션을 참조하십시오.

동봉된 USB-C-USB-C 케이블을 사용하여 드론을 PC(Windows OS 컴퓨터)의 USB-C 포트에 연결하십시오.

컴퓨터에 USB-C 포트가 없는 경우 USB-A-USB-C 케이블을 사용하여 ANAFI Ai를 컴퓨터에 연결할 수 있습니다.

DCIM/100MEDIA 디렉터리 의 미디어를 컴퓨터의 하드 드라이브에 복사합니다. 미디어 관리가 끝나면 다른 외장 드라이브와 마찬가지로 ANAFI Ai를 꺼냅니다.

참고: 컴퓨터에 연결하고 전원을 켜면 ANAFI Ai의 배터리가 자동으로 방전됩니다. 절차를 시작할 때 배터리가 완전히 충전되었더라도 미디어를 검색한 후에는 스마트 배터리를 재충전해야 합니다.

FreeFlight 7 갤러리

FreeFlight 7을 사용하면 미디어를 관리하고 ANAFI Ai에서 장치로 직접 다운로드할 수 있습니다.

갤러리에서는 다음을 수행할 수도 있습니다.

- 장치에 다운로드하지 않고도 비디오와 사진을 미리 볼 수 있습니다.
- microSD 카드를 포맷합니다(이 가이드의 다음 섹션 참조).
- 파노라마를 만듭니다("[동영상, 사진 및 파노라마/파노라마 만들기](#)" 참조).
자세한 내용은 섹션);
- 미디어를 공유합니다.

FreeFlight 7 대시보드에서 갤러리 에 액세스하려면 갤러리 타일을 탭하세요 .

ANAFI Ai의 전원이 켜져 있고 장치에 연결되어 있으면(직접 또는 Parrot Skycontroller 4를 통해) FreeFlight 7 갤러리 에는 기본적으로 microSD 카드 미디어가 표시됩니다.

미리 보려면 미디어를 탭하세요.

녹색 미디어 다운로드 상자를 탭하여 해당 미디어를 장치로 전송하세요.

인터페이스 상단에 있는 로컬 상자를 눌러 장치에 다운로드한 미디어에 액세스하세요 .

MicroSD 카드 포맷 옵션에

액세스하려면 SD 카드 타일을 누른 다음 FreeFlight 7 갤러리에서 SD 포맷을 누릅니다 .

다음 옵션 중 하나를 선택하십시오.

	<p>빠른 포맷</p>
	<p>전체 형식</p>

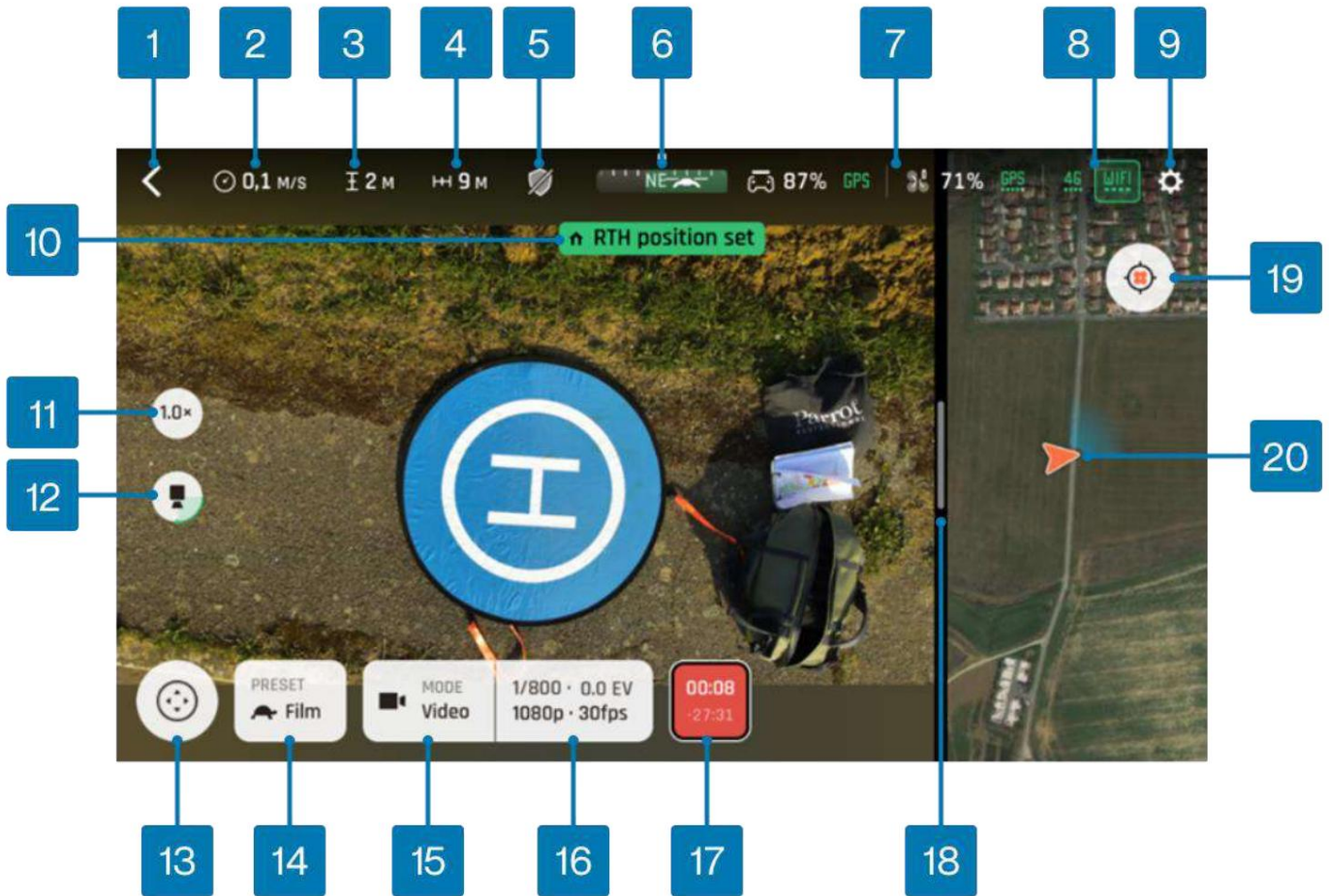
포맷을 시작하려면 다음 화면에서 선택 사항을 확인하세요.

중요: 두 옵션 모두 모든 microSD 카드 콘텐츠를 삭제합니다.

FreeFlight 7 소개

FreeFlight 7의 HUD(헤드업 디스플레이) 인터페이스를 사용하면 장치 화면에서 ANAFI Ai의 모든 기능에 액세스할 수 있습니다.

HUD 프레젠테이션



1. 대시보드로 돌아가기 2. 드

론 속도 3. 이륙 지점을

기준으로 한 드론 수직 거리 4. 조종사를 기준으로 한 드론 수평 거리 5.

장애물 회피(방패) 아이콘 6. 조종사를 향한 나침반 및 드론 방

향 7. 컨트롤러 배터리 및 장치 GPS 상태 8. 드론:

배터리/4G/Wi-Fi/GPS 상태 9. 설정 10. 알림 및 경고 영

역

11. 확대/축소 비율

12. 짐벌 틸트

13. 조종 모드/임무

14. 드론 속도 모드(영화/스포츠)

15. 이미징 모드(비디오/사진/파노)

16. 이미징 설정

17. 셔터(녹화/정지: 비디오 모드)

18. 슬라이더

19. 중앙(드론/컨트롤러) 토크

20. 지도/3D 보기 영역

임무	이미징 모드
🕸️ 조종	📹 동영상
📷 사진축량	📷 사진
📍 비행 계획	📹 저속 촬영
📷 카메라맨	📷 GPS 경과
🚗 차량	📷 파노라마
📍 터치 앤 플라이	📷 브라케팅
	📷 터지다

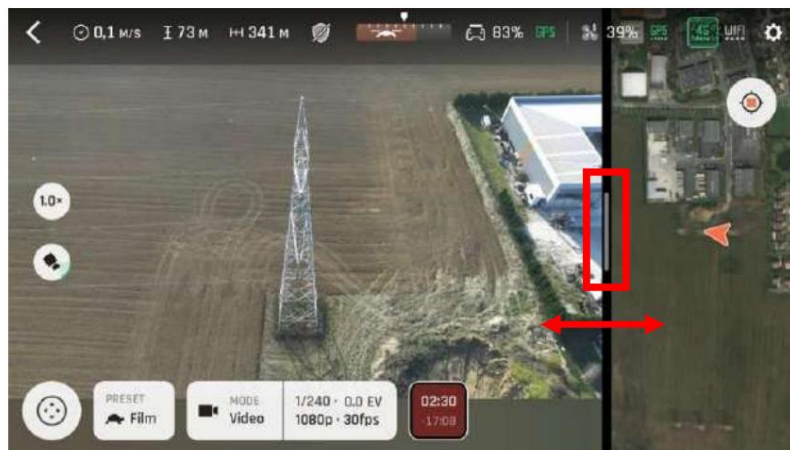
참고: 프레젠테이션 스크린샷에 표시된 것처럼 두 GPS 아이콘이 모두 녹색이면 장치와 ANAFI Ai가 모두 충분한 GPS, Glonass 및 Galileo 위성과 동기화되어 특히 더 높은 고도에서 드론의 안정성을 최적화합니다.

따라서 Parrot에서는 이륙하기 전에 항상 FreeFlight 7 HUD의 GPS 아이콘이 녹색(빨간색 아님)인지 확인할 것을 권장합니다.

HUD 슬라이더 관리 슬라이더는 지

도 또는 3D 보기에서 비디오 피드를 분리합니다. 개인 취향이나 임무의 세부 사항에 맞게 화면을 구성할 수 있습니다.

아래 그림의 빨간색 상자에 표시된 슬라이더를 터치하고 왼쪽으로 밀어서 지도 크기를 늘리거나 3D 보기를 할 수 있습니다. 지도 크기나 3D 보기를 줄이려면 오른쪽으로 슬라이드하세요.



슬라이더 기본 보기. 슬라이더를 터치하고 이동하여 지도 크기를 조정하세요.

참고: 대형 장치(태블릿)에서는 지도가 화면 하단에 표시됩니다.

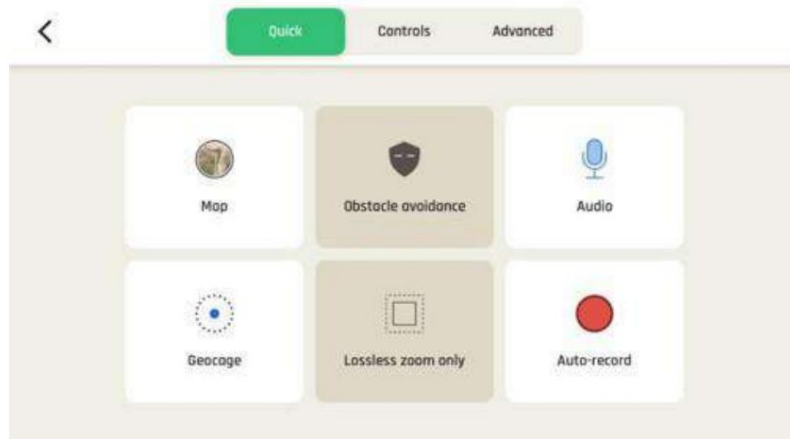
설정

빠른, 컨트롤, 고급 탭 에 액세스하려면 설정을 탭하세요 .

빠른

빠른 탭 이 기본적으로 선택되어 있습니다. 지도, 장애물 회피, 오디오, 지오케이지, 무손실 확대/축소, 자동 기록 등 6개의 타일이 표시됩니다 .

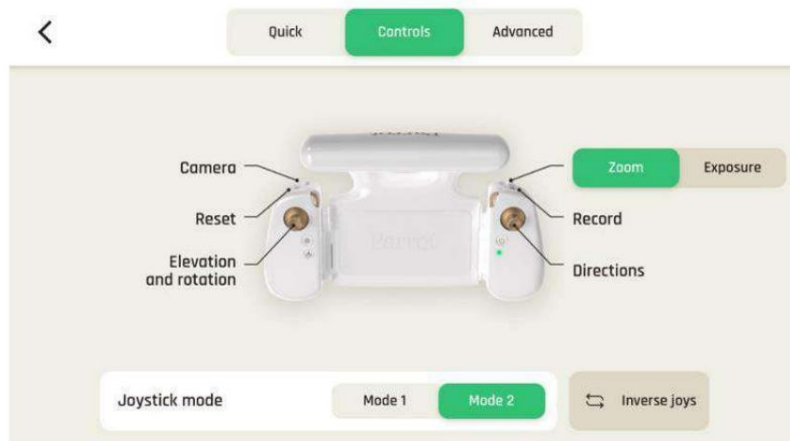
지도 타일을 탭하면 지도 보기와 3D 보기 간에 전환됩니다. 장애물 회피, 오디오, 지오케이지, 무손실 확대/축소만, 자동 녹음 타일을 탭하여 설정을 활성화하거나 비활성화합니다.



빠른 설정 인터페이스

컨트롤 컨

트를 설정은 컨트롤러의 작동 방식을 관리합니다. 옵션을 탭하여 선택하세요.



설정 인터페이스 제어

고급 상단 메

뉴 표시줄에서 고급 탭을 눌러 고급 설정 인터페이스를 엽니다. 화면 왼쪽에 옵션이 있는 고급 설정 메뉴가 열립니다. 적절한 옵션을 탭하여

다음에 대한 값을 사용자 정의합니다.

- ⌚ 사전 설정
- 📱 상호 작용
- 🌀 비행 지역
- 🏠 RTH
- 📺 녹음
- 📶 연결
- 📄 자격증
- 🛠 개발자

기본값(DV)은 굵은 문자로 표시되거나 스크린샷에서 강조 표시됩니다. 값을 사용자 정의하려면 화면의 슬라이더 또는 토크 버튼을 사용하십시오. 각 페이지 하단에 있는 재설정 버튼을 탭하면 해당 모드가 기본값으로 재설정됩니다.

사전 설정

사전 설정을 사용하면 각 모드에 대해 ANAFI Ai의 동작을 조정할 수 있습니다. 다음 중 하나를 선택합니다.

영화 모드 또는 스포츠 모드 탭.

▶▶▶ 짐벌

카메라 기울기 속도 1°/s ~ 180°/s(DV: 영화의 경우 10°/s, 스포츠의 경우 35°/s)

∞ 비행

뱅크 턴 아니요 / 예(DV: 영화의 경우 예, 스포츠의 경우 아니요)

기울기 0.25°/s ~ 30°/s(DV: 영화의 경우 10°/s, 스포츠의 경우 25°/s)

수직 속도 0.05m/s ~ 4m/s(DV: FILM의 경우 1m/s, SPORT의 경우 4m/s) 10°/

회전 속도 s ~ 200°/s(DV: FILM의 경우 10°/s, 스포츠의 경우 90°/s 스포츠)

참고: 경사 및 수직 속도 값은 ANAFI Ai의 가속 및 일반적인 비행 동작에 가장 큰 영향을 미칩니다. 더 높은 설정에서는 ANAFI Ai를 비행할 때 극도의 주의, 뛰어난 조종 기술 또는 두 가지 모두가 필요합니다.

상호 작용

인터페이스 메뉴를 사용하면 드론을 비행하는 동안 장치 화면에 표시되는 내용을 맞춤 설정할 수 있습니다. 다음 옵션을 사용자 정의할 수 있습니다.

지도 유형	계획/위성/하이브리드
측정 시스템	자동/미터법/영국식
그리드 표시	아니오/3x3/6x6

스트리밍 보기에 그리드 오버레이를 추가할 수 있습니다.

기본값으로 재설정하려면 페이지 하단의 인터페이스 설정 재설정을 탭하세요.

비행 지역

비행 지역 인터페이스를 사용하면 지오케이징 경계를 사용자 정의하고 활성화 또는 비활성화할 수 있습니다.

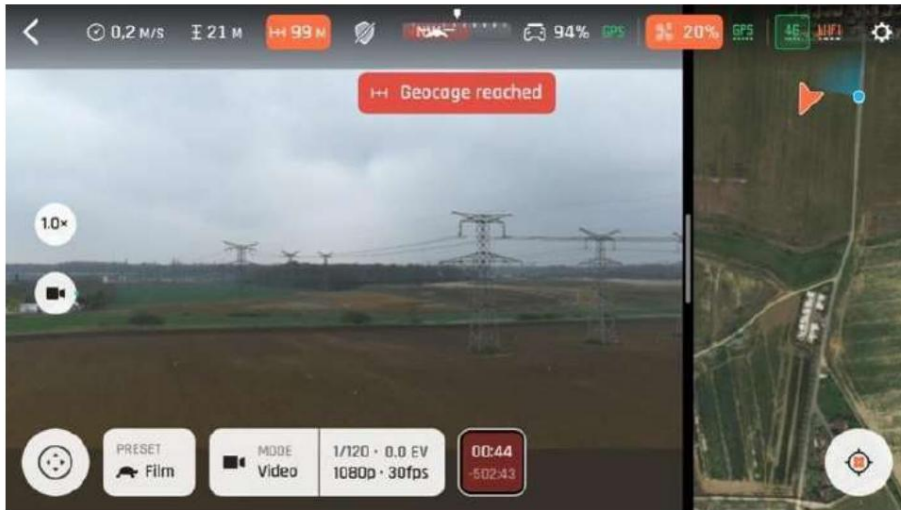
지리 인식.

지오케이징

지오 케이징 기능을 사용하면 ANAFI Ai의 거리 및 높이 경계를 설정할 수 있습니다. Geocage는 기본적으로 활성화되어 있습니다. 다음 설정을 사용자 정의할 수 있습니다.

지오케이징 활성화	아니오/예
최대 거리	10m에서 4km까지 구성 가능 (기본값은 100m)
최대 고도	1m에서 150m까지 구성 가능 (기본값은 100m)

Geocage 가 활성화 되면 FreeFlight 7은 드론이 설정된 한계에 도달하면 Geocage에 도달했다는 경고를 표시합니다 . 아래 스크린샷과 같이 설정된 한계에 도달하면 드론이 멈춥니다.



지오케이지 한도에 도달했습니다.

참고: 드론이 이륙 시 또는 비행 중에 FreeFlight 7에서 연결이 끊어지면 Geocage는 다음 매개변수를 사용하여 자동으로 활성화됩니다.

- 고도 - 120m(C1 규정)
- 거리 - 4000m

120m 이상 고도에서 드론 연결이 끊어지면 드론이 상승할 수 없습니다.

지리 인식

지리 인식 기능은 잠재적인 공역 경계 위반을 감지하고 원격으로 조종사에게 경고합니다. 이 기능은 유럽 규정을 준수하는 데 도움이 되도록 설계되었습니다. 드론 조종사로서 귀하는 비행하는 국가의 지리적 비행 제한을 준수해야 합니다.

지리 인식 기능은 다음과 같은 경우 조종사에게 경고합니다.

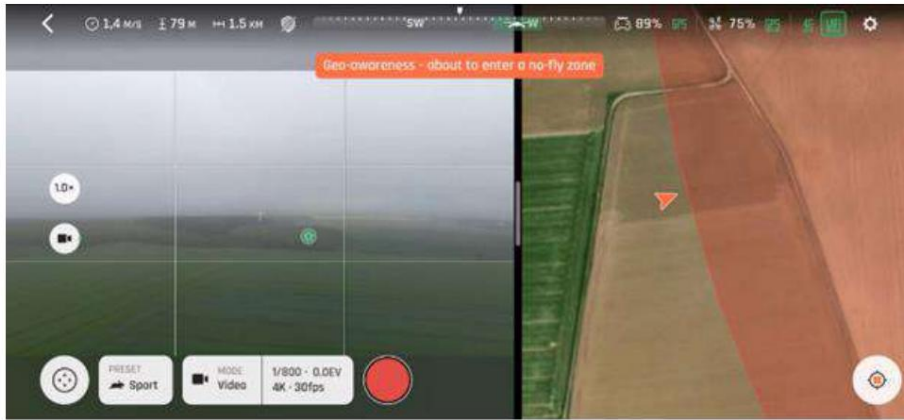
- 드론이 제한된 공역에 진입하려고 합니다.
- 드론이 제한된 공역에 있습니다.

제한 구역의 예로는 공항, 교도소, 정부 시설 또는 기타 민감한 구역 등이 있습니다.

참고: 제한 구역의 지리 데이터는 Parrot에서 관리하며 사용자 개입 없이 정기적으로 업데이트됩니다.

지리 인식은 기본적으로 활성화되어 있습니다. 고급 설정에서 비활성화할 수 있습니다.

경고: 제한된 영공을 존중하는 것은 조종사의 책임입니다.



경고: 지리적 인식 - 비행 금지 구역에 진입하려고 합니다.

지리 인식 기능이 활성화되면 제한 구역에 들어가려고 하는 경우 경고: 지리 인식 - 비행 금지 구역에 진입하려고 합니다. 화면에 주황색으로 나타납니다. 해당 지역에 진입하기 10초 전에 경고가 나타나 동일한 방향과 속도를 유지하면 코스를 예측합니다.

드론이 제한 구역 내에 있는 경우 주황색 경고는 지리 인식 - 비행 금지 구역 으로 대체됩니다.
빨간색으로.

지리 인식 기능은 제한된 구역을 나타내지만 주변 환경에 대한 경고를 면제하지는 않습니다. 안전상의 이유로 공항, 고속도로, 기차역, 철도, 도심 및 기타 민감한 지역 근처에서 비행하지 마십시오.

경고: 드론의 GPS 또는 자력계를 사용할 수 없는 경우 지리 인식 기능이 작동하지 않습니다.

참고: 일부 지역에는 수직 제한이 있습니다. 드론의 고도는 지면이 아닌 이륙 지점을 기준으로 계산되므로 발표된 한계와 실제 한계 사이에 차이가 있을 수 있습니다. 높은 지형 지역에서 비행할 때는 예방 조치를 취하십시오. 조종사는 드론 지리적 구역의 수직 한계를 준수할 책임이 있습니다.

기본값으로 재설정하려면 페이지 하단의 모든 지리적 설정 재설정을 탭하세요 .

RTH

RTH 설정을 통해 RTH 기능이 활성화될 때 드론의 동작을 정의합니다. 다음 옵션을 사용자 정의할 수 있습니다.

로 돌아가	이륙 지점/조종사 위치
종료 기한	호버링/착륙
호버링	1m~10m 사이에서 구성 가능한 수평 슬라이더 (기본값 2m)
RTH 높이	20m~100m 사이에서 구성 가능한 수직 슬라이더 (기본값 50m)

기본값으로 재설정하려면 페이지 하단의 RTH 기본 설정 재설정을 탭하세요 .

날씨가 서리가 내리거나 안개가 낀 경우 또는 배터리가 분리된 경우 RTH를 자동으로 사용할 수 있습니다.

녹화 녹화 설정

을 사용하면 사진 및 비디오 모드 모두에서 카메라 옵션을 선택할 수 있습니다.

노출 과다 표시	아니오/예
사진에 서명하세요	아니오/예
비디오 인코딩	H.264/H.265
비디오 HDR 모드	HDR8/HDR10
깜박임 방지	끄기/자동/50Hz/60Hz

디스플레이 과다 노출이 활성화 되면 FreeFlight 7의 HUD는 화면의 모든 노출 과다 영역을 해치로 표시하므로 프레임, EV 설정 또는 둘 다를 미세 조정할 수 있습니다.

서명 사진을 사용하면 ANAFI Ai에서 생성된 파일(예: 증거로 사용)의 인증 및 무결성 증명이 가능하지만 Timelapse 에서 사진 간 달성 가능한 시간 간격이 늘어날 수 있습니다.

및 GPS 경과 모드. 이 기능이 활성화되면 사진을 촬영할 때마다 .sig 파일이 동시에 기록됩니다.

깜박임 방지 및 관련 기술은 일부 인공 조명으로 인해 발생할 수 있는 깜박임 효과를 제거하려고 시도합니다. 자동 옵션 은 대부분의 사용자에게 적합하지만 국가에 따라 기기 화면의 깜박임 효과, 인공 조명 비디오 또는 두 가지 모두로 인해 불편함을 느끼는 경우 다른 설정을 시도해 볼 수 있습니다.

기본값으로 재설정하려면 페이지 하단의 카메라 설정 재설정을 탭하세요 .

연결 연결 설정을

사용하면 4G 연결을 관리하고 ANAFI Ai의 Wi-Fi 네트워크 이름, 비밀번호 및 대역을 변경하고 DRI를 브로드캐스트할 수 있습니다.

셀룰러 데이터	
셀룰러 액세스	끄기/켜기
네트워크 환경설정	4G/와이파이/자동차
APN 선택	수동/자동

네트워크 기본 설정 의 자동 (기본값) 옵션을 사용 하면 드론이 연결을 관리할 수 있습니다.

와이파이

Wi-Fi 네트워크 이름	필드에 네트워크 이름을 입력한 다음 비밀번호를 탭하세요.
Wi-Fi 채널	수동/자동
방송 DRI	아니오/예

비행 조건에 맞게 다른 옵션을 사용하십시오. 4G 우선순위는 Wi-Fi 로 전환하기 전에 사용 가능한 한 4G 네트워크에 의존합니다 . Wi-Fi 우선순위는 4G 로 전환하기 전에 사용 가능한 Wi-Fi 연결 에 따라 달라집니다 .

중요: 4G 연결 및 비행 중 4G 데이터 공유는 4G 에 따라 요금이 발생할 수 있습니다.

나노 SIM 카드와 연결된 데이터 요금제.

도시와 같이 밀집된 환경에서 4G 연결 없이 비행하는 동안에는 수동 Wi-Fi 채널로 전환하고 해당 국가에서 사용 가능한 경우 UNII3 5GHz 대역(채널 149~161)을 사용하는 것이 좋습니다 .

PASSWORD(비밀번호)를 눌러 ANAFI Ai와 Skycontroller 4가 공유하는 Wi-Fi 키를 정의하세요. Parrot은 각 ANAFI Ai 및 Skycontroller 4 패키지에 대해 고유한 무작위 비밀번호를 정의하지만 Parrot에서는 자신만의 비밀번호를 정의할 것을 적극 권장합니다. 비밀번호는 강력해야 합니다. 길이는 10자 이상입니다.

이상, 대문자, 소문자, 숫자, 특수문자 중 3가지 이상의 문자를 사용하는 것이 좋습니다. 귀하의 생태계와 데이터의 보안은 이 비밀번호의 보안에 달려 있습니다.

직접 원격 식별(DRI) 옵션은 비행 중 원격 조종사(운영자 등록 번호) 및 드론 정보(예: 일련 번호)의 로컬 방송을 실시간으로 보장합니다. DRI 전자 신호는 유럽 및 미국 드론 규정을 모두 준수합니다.

유럽의 공개 카테고리 또는 미국의 드론 규정에 따라 예를 눌러 비행 중 작동 중에 DRI 기능이 활성화되도록 하세요. 추가 정보는 현행 규정을 참조하세요.

중요: 비행 전에 현지 당국의 요구 사항을 확인하는 것은 ANAFI Ai 소유자, 운영자 또는 둘 다로서 귀하의 책임입니다.

기본값으로 재설정하려면 페이지 하단의 Wi-Fi 기본 설정 재설정을 탭하세요. 이 버튼이 표시되려면 FreeFlight 7이 ANAFI Ai에 연결되어 있어야 합니다.

개발자 개발자

설정을 사용하면 AirSDK 미션 개발자를 위한 디버그 도구에 액세스할 수 있습니다. 다음 옵션을 사용자 정의할 수 있습니다.

PC나 스마트폰에서 직접 연결	아니오/예
셸 액세스	아니오/예
AirSDK 임무 로그 활성화	아니오/예

셸 액세스 및 AirSDK 활성화 임무 로그는 기본적으로 수정할 수 없습니다. 활성화해야 합니다.

PC 또는 스마트폰에서 직접 연결하여 ANAFI Ai 셸 액세스 및 사용자 정의 임무 로그를 활성화합니다.

비디오, 사진 및 파노라마

ANAFI Ai에는 1/2" CMOS 48MP 센서를 통해 동영상과 정지 사진을 촬영할 수 있는 3축 안정화 카메라가 탑재되어 있습니다.

카메라 렌즈에는 색수차와 플레어를 줄여주는 저분산 비구면 요소가 포함되어 있습니다.

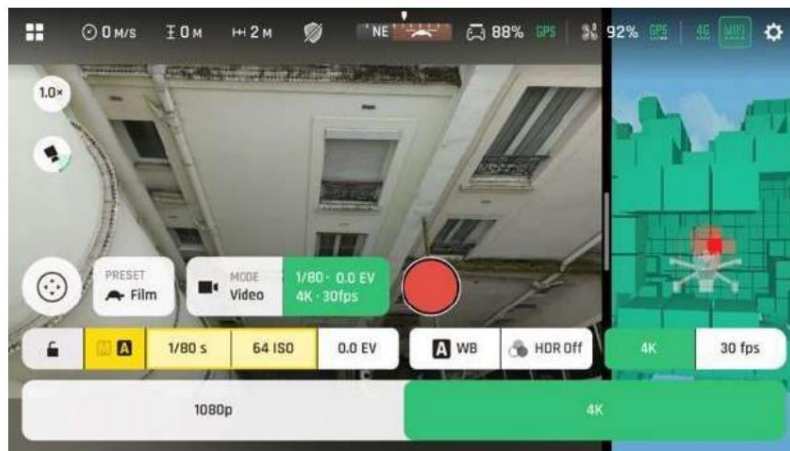
참고: 귀하의 장치를 ANAFI Ai의 유일한 컨트롤러로 사용하여 촬영하고 사진을 찍을 수 있지만 최상의 제어, 가장 정확하고 안전한 촬영 및 사진 촬영 비행을 위해 항상 Parrot Skycontroller 4와 장치를 사용하는 것이 좋습니다.

동영상 제작 기본적

으로 ANAFI Ai 및 FreeFlight 7은 ANAFI Ai가 이륙하자마자 동영상 녹화를 시작하도록 설정되어 있습니다. 촬영 목적에 따라 ANAFI Ai 및 FreeFlight 7은 완전 자동에서 수동 전문가 옵션까지 다양한 설정을 제공합니다.

필요한 경우 HUD 하단 표시줄에 있는 모드 상자를 눌러 비디오 모드를 선택하세요. FreeFlight 7의 HUD에서 액세스할 수 있는 2가지 주요 촬영 옵션이 있습니다.

먼저, HUD의 해당 상자를 눌러 비디오 해상도를 선택하세요.



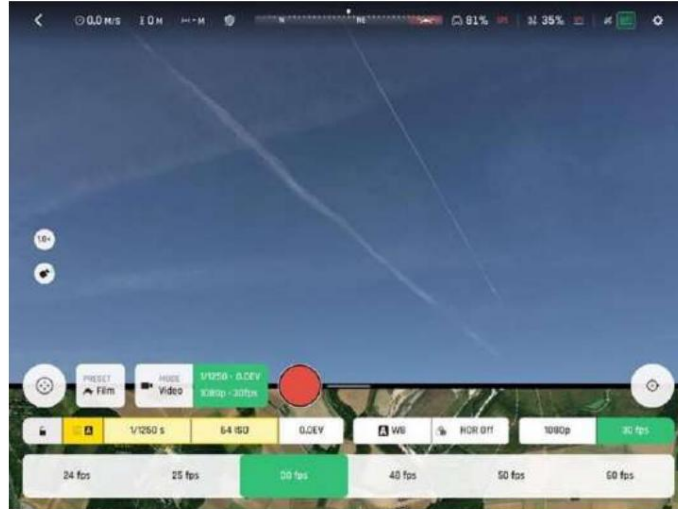
비디오 해상도 설정

둘째, HUD의 해당 상자에서 프레임 속도(fps - 초당 프레임 수) 값을 선택합니다.

비디오 설정 상자를 다시 탭하여 하위 상자를 닫고 선택 사항을 확인하세요.

사용 가능한 fps 값은 선택한 해상도와 HDR 옵션 활성화 여부에 따라 달라집니다.

4K:	24, 25 또는 30fps
4K HDR:	24, 25 또는 30fps
P-로그 4K:	24, 25 또는 30fps
1080p:	24, 25, 30, 48, 50 또는 60fps
1080p HDR:	24, 25 또는 30fps
P-로그 1080p:	24, 25, 30, 48, 50 또는 60fps



비디오 fps 메뉴, 1080p

설정과 프레임이 만족스러우면 Parrot Skycontroller 4 오른쪽에 있는 하드 셔터 버튼을 누르거나 HUD의 소프트 셔터 버튼을 눌러 촬영을 시작하세요.

HUD의 등근 소프트 셔터 버튼이 사각형으로 바뀌고 이중 타이머가 표시됩니다. 영상이 시작된 이후의 시간(메인 타이머, 위)과 남은 촬영 시간(소형 타이머, 아래)을 표시합니다.

녹화를 종료하려면 컨트롤러의 하드 셔터 버튼을 다시 누르거나 HUD의 소프트 셔터 버튼을 탭하세요. HUD의 소프트 셔터 버튼이 다시 안정적인 빨간색 원형으로 돌아옵니다. 타이머가 사라집니다.

사진 촬영 ANAFI

Ai의 사진 옵션에 액세스하려면 HUD 하단 표시줄에 있는 모드 상자를 누릅니다.

ANAFI Ai에서는 사진(단일 촬영), 타임랩스, GPS 랩스, 파노라마(4가지 형식), 브라케팅 및 버스트 등 6가지 사진 모드를 사용할 수 있습니다.

48MP CMOS 센서 덕분에 ANAFI Ai는 세 가지 주요 사진 형식을 생성합니다.

- 직선(48MP 또는 12MP) JPEG;
- 와이드 48MP 또는 12MP JPEG 및 DNG(디지털 네거티브: Adobe 개방형 표준 RAW 형식);
- 합성 파노라마(JPEG), 최대 32MP.

참고: HDR 옵션은 12MP JPEG 사진에만 사용할 수 있습니다.

먼저 HUD의 모드 상자를 눌러 사진 모드를 선택하세요. 옵션이 장치에 나타납니다. 사진 모드를 눌러 선택하세요.

사진 모드를 선택하면 HUD의 소프트 셔터 버튼이 완전한 흰색 원으로 나타납니다.

사진 (단일 촬영) 및 연사 모드에는 옵션이 없습니다.

타임랩스 모드를 선택하면 0.5초(12MP만 해당), 1초, 2초, 4초, 10초, 30초, 60초 등 7가지 옵션이 열립니다.

GPS Lapse를 선택하면 0.5m, 1m, 2m, 5m, 10m, 20m, 50m, 100m 및 200m의 9가지 옵션이 열립니다.

파노라마 모드를 선택하면 수직, 수평, 360 및 슈퍼와이드의 네 가지 옵션이 열립니다.

참고: 수직, 수평 및 360도 파노라마를 사용하려면 셔터를 활성화하기 전에 드론이 비행해야 합니다. 자세한 내용은 "[동영상, 사진 및 파노라마/파노라마 생성](#)" 섹션을 참조하세요 .

브라케팅 모드를 선택하면 사진 3장(-1EV, +0.0EV, +1EV), 사진 5장(2EV ~ +2EV), 사진 7장(-3EV ~ +3EV)의 세 가지 옵션이 열립니다. 이러한 옵션 중 하나를 선택하면 HUD의 소프트 셔터 버튼에 해당 옵션의 번호가 표시됩니다.






둘째, HUD의 해당 상자에서 사진 형식을 선택합니다.

이미징 상자를 눌러 사진 설정 상자를 호출합니다.

해상도 상자를 눌러 48MP 또는 12MP를 선택하세요.

사진 형식에 액세스하려면 화면 오른쪽의 마지막 상자를 탭하세요.

각 사진 모드에서 사용할 수 있는 사진 형식은 다음과 같습니다.

사진(싱글):	JPEG RECT, JPEG WIDE, DNG+JPEG(RECT 또는 WIDE)
 저속 촬영:	JPEG RECT만
 GPS 경과:	JPEG RECT만
 파노라마:	JPEG RECT만
 브라케팅:	JPEG RECT, JPEG WIDE, DNG+JPEG(RECT 또는 WIDE)
 터지다:	JPEG RECT, JPEG 와이드

형식(사용 가능한 경우 JPEG RECT, JPEG WIDE 또는 사용 가능한 경우 DNG+JPEG 형식)을 탭하여 선택합니다.

이미징 상자를 다시 탭하여 하위 상자를 닫고 선택을 확인합니다.



사진 옵션

설정과 프레임이 만족스러우면 Skycontroller 4에서 미디어 녹음을 누르거나 HUD의 소프트 셔터 버튼을 탭하여 사진을 찍습니다.

사진 모드에서는 화면이 흑백으로 깜박여 사진이 촬영되었음을 확인합니다.

타임랩스 모드에서는 화면이 흑백으로 깜박여 사진이 촬영되었음을 확인합니다. 선택한 옵션에 따라 0.5~60초 후에 드론이 또 다른 사진을 찍는 식으로, 셔터 버튼을 다시 눌러 타임 랩스를 멈출 때까지 계속됩니다.

GPS 랩스 모드에서는 화면이 흑백으로 깜박여 사진이 촬영되었음을 확인합니다. 드론이 초기 사진 주위 0.5~200미터 반경 구의 어느 지점에 도달하면 옵션 선택에 따라 드론이 또 다른 사진을 찍는 식으로, 셔터 버튼을 다시 눌러 GPS 랩스를 중지할 때까지 계속됩니다. 각 셔터 동작 사이에 HUD 하단에 있는 녹색 진행률 표시줄을 통해 다음 촬영 전에 드론이 커버해야 하는 거리를 추정할 수 있습니다.

파노라마 모드에 대한 자세한 내용은 "[동영상, 사진 및 파노라마 / 파노라마 만들기](#)" 섹션을 참조하세요.

브라케팅 모드에서는 화면이 흑백으로 깜박여 3, 5, 7장의 사진이 촬영되었음을 확인합니다.

버스트 모드에서는 화면이 흑백으로 깜박여 1초 동안 10장의 사진이 촬영되었음을 확인합니다.

ANAFI Ai 사진 형식:

JPEG RECT: 4:3 화면 비율, 48MP 또는 12MP 및 65° 수평 시야(HFOV)

JPEG 와이드: 4:3 화면 비율, 48MP, 73° HFOV - 이 형식에서는 확대/축소가 비활성화됩니다.

DNG+JPEG: 4:3 화면 비율, 48MP, 73° HFOV - WIDE 옵션에서는 줌이 비활성화됩니다.

DNG+JPEG 옵션은 각 셔터 동작에 대해 최소 2개의 파일(DNG 1개, JPEG 1개)을 생성합니다. DNG는 RAW 형식입니다. RAW 형식은 포괄적인 정보를 렌더링하여 압축하고 처리하는 JPEG 형식과 달리 사진 센서에서 수집한 모든 정보를 유지합니다. 결과적으로 DNG 이미지와 같은 RAW 사진은 무거운 파일이지만 최고의 후처리 및 수정 가능성을 제공합니다.

파노라마 만들기 ANAFI

Ai 파노라마는 드론으로 촬영한 일련의 사진을 기반으로 FreeFlight 7 갤러리를 통해 자동으로 생성됩니다.

형식에 관계없이 파노라마 생성에는 세 가지 단계가 포함됩니다. 즉, 비행 중에 사진을 수집합니다(착륙

- 한 드론으로 촬영할 수 있는 슈퍼와이드 형식은 제외). ANAFI Ai에서 장치로 사진을 다운로드합니다. FreeFlight 7 갤러리를 통해 기기에서
- 사진을 연결하여 파노라마를 만듭니다.
-

파노라마를 촬영하기 전에: 1. 물 위로

10미터(30피트) 미만으로 비행하지 않는지 확인하십시오.

2. ANAFI Ai 주변 반경 10미터(30피트) 내에 물체나 대상이 없는지 확인하십시오. 이것 스티칭 프로세스를 최적화합니다.

참고: ANAFI Ai는 파노라마를 시작하는 프레임의 노출을 고정합니다. 이러한 이유로 Parrot에서는 셔터 버튼을 누르기 전에 항상 의도한 파노라마의 주요 피사체 구도를 잡을 것을 권장합니다. 자세한 내용은 "[고급 이미징/AE 잠금](#)" 섹션을 참조하십시오.

참고: 드론의 전력이 부족하면 ANAFI Ai를 사용하여 파노라마를 진행할 수 없습니다.
(360도 파노라마를 캡처하는 데 ANAFI Ai가 85초가 소요됩니다.)

파노라마를 캡처하려면 HUD의 이미징 모드 메뉴 에서 파노라마 상자를 선택하세요. 4가지 파노라마 유형 중에서 선택할 수 있습니다.

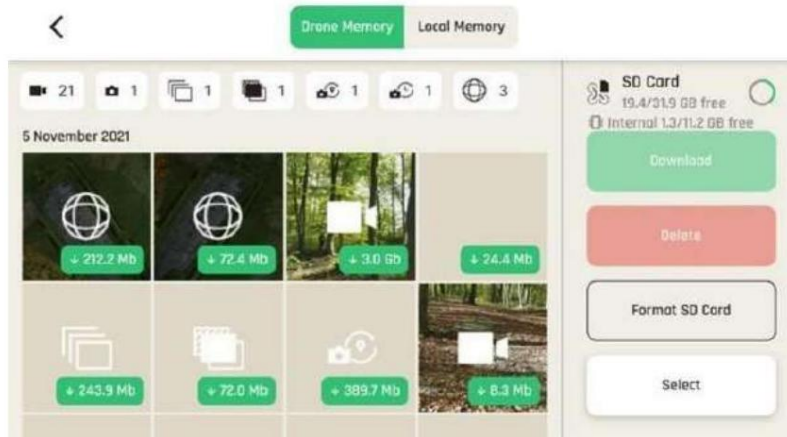
- 수직의,
- 수평의,
- 360,
- 슈퍼와이드.

프레임이 만족스러우면 Skycontroller 4에서 미디어 녹음을 누르거나 HUD의 소프트 셔터 버튼을 눌러 파노라마 캡처를 시작하세요. ANAFI Ai가 사진 촬영을 시작하고 캡처가 진행됨에 따라 HUD 하단에 녹색으로 채워지는 진행률 표시줄이 표시됩니다.

파노라마 유형 캡처 특성

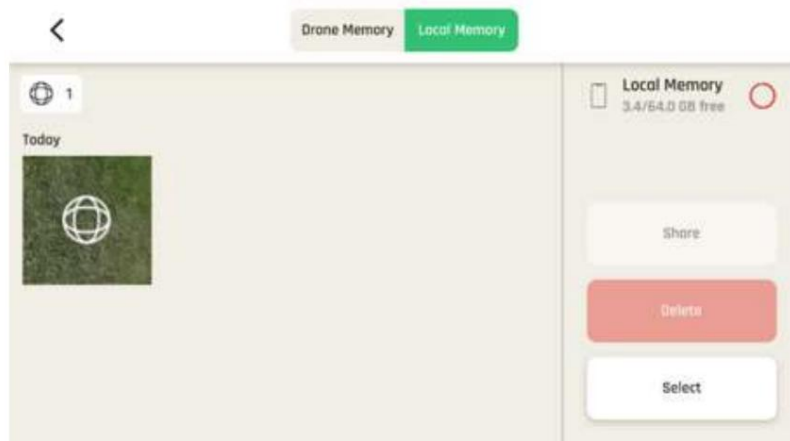
수직의	ANAFI Ai는 약 20초 안에 8장의 사진을 찍습니다.
수평의	ANAFI Ai는 약 20초 안에 10장의 사진을 찍습니다.
360	ANAFI Ai는 약 96초 동안 38장의 사진을 촬영합니다.
슈퍼와이드	ANAFI Ai는 약 18초 안에 9장의 사진을 찍습니다.

파노라마 사진을 기기에 다운로드하려면 ANAFI Ai를 착륙시키세요. 그런 다음 FreeFlight 7 홈페이지에서 미디어 타일을 탭하여 갤러리에 액세스합니다. 다른 미디어와 마찬가지로 파노라마에는 고유한 아이콘과 해당 사진 시리즈의 크기를 보여주는 녹색 다운로드 상자가 표시됩니다. 화면 상단 중앙에 있는 아이콘 상자를 사용하면 미디어를 필터링할 수 있습니다.



파노라마를 표시하는 드론 메모리

생성하려는 파노라마의 녹색 상자를 탭하여 해당 사진 시리즈를 장치에 다운로드하기 시작하세요. 다운로드가 완료되면 FreeFlight 7은 다운로드한 사진을 삭제할 수 있는 페이지를 표시합니다. 보관을 탭하면 원본을 microSD 카드에 보관할 수 있습니다. 삭제하려면 삭제를 탭하세요. 왼쪽 탭을 선택하면 ANAFI Ai의 microSD 카드에서 다운로드한 미디어만 포함된 FreeFlight 7 휴대폰 갤러리에 액세스할 수 있습니다. 마지막으로 로컬 갤러리에서 생성하려는 파노라마를 선택합니다. FreeFlight 7은 다음 화면을 표시합니다.



파노라마를 표시하는 로컬 메모리 (장치)

파노라마 생성을 눌러 파노라마를 만듭니다(또는 오른쪽의 슬라이더를 사용하여 개별 사진을 찾아봅니다). 파노라마 생성이 완료되면 FreeFlight 7이 결과를 표시합니다.



파노라마 인터페이스 생성

미디어 메타데이터

ANAFI Ai 사진 및 비디오에는 드론 원격 측정 요소(위치, 고도, 속도, 배터리 잔량 등)와 비디오 지표(카메라 각도, 노출 값, 시야각 등)가 포함된 메타데이터가 포함되어 있습니다.

사진 메타데이터의 고도는 WGS84를 기반으로 한 반면 FreeFlight 7에 표시되는 고도는 이륙 위 고도입니다. 따라서 이륙 위치에 따라 두 값이 다를 수 있습니다.

여기에서 삽입된 사진 메타데이터에 대해 자세히 알아볼 수 있습니다. 삽입된 비디오 메타데이터에 대한 자세한 내용은 [여기를 참조하세요.](#)

짐벌 틸트 및 줌 제어

ANAFI Ai는 제어 가능한 짐벌(천저에서 천정까지 180° 기울기 범위)과 6배 줌 기능을 갖추고 있습니다. 이 섹션에서는 이러한 기능과 활성화 방법을 설명합니다.

짐벌 틸트 제어 ANAFI Ai

의 짐벌 틸트 제어는 Parrot Skycontroller 4의 왼쪽 트리거를 통해 활성화됩니다. 모든 비디오 및 사진 모드와 모든 수동 조종 모드에서 사용할 수 있습니다.

- 짐벌을 지면을 향해 조준하려면 틸트 제어 트리거를 아래로 누릅니다.
- 짐벌을 하늘을 향해 조준하려면 틸트 제어 트리거를 위로 당깁니다.
- 짐벌 기울기를 수평 위치로 재설정하려면 Skycontroller 4의 광학 재설정 버튼을 누릅니다(이 작업을 수행하면 렌즈의 줌 배율도 1x로 재설정됩니다).

줌 제어

ANAFI Ai의 줌 컨트롤은 Skycontroller 4의 오른쪽 트리거를 통해 활성화됩니다. 모든 비디오 모드와 JPEG RECT 사진 모드(사진의 최종 해상도에 영향을 줌)에서 사용할 수 있습니다.

WIDE 사진 모드는 ANAFI Ai의 CMOS 센서가 제공하는 모든 48MP의 사용 및 렌더링을 의미합니다. 두 WIDE 사진 모드에서는 줌이 비활성화됩니다.

- 피사체를 확대하려면 줌 트리거를 아래로 누릅니다.
- 축소하려면 확대/축소 트리거를 위로 당깁니다.
- Parrot Skycontroller 4 왼쪽에 있는 광학 재설정 버튼을 누르면 렌즈의 줌 배율이 즉시 1x로 재설정됩니다(이 작업을 수행하면 짐벌 기울기도 수평 위치로 재설정됩니다).

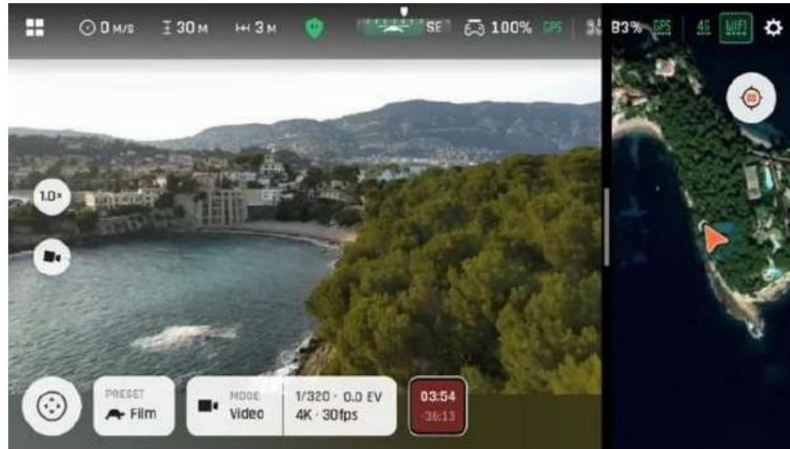
FreeFlight 7의 HUD는 항상 화면 왼쪽 중앙에 정확한 십진수 단위 줌 정보를 제공합니다. 다음 스크린샷은 4.0배 확대/축소를 보여줍니다.



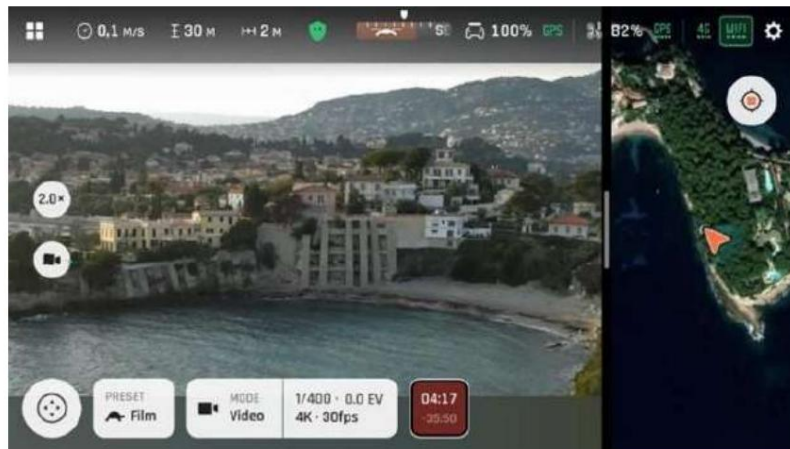
1080p 최대 4배 무손실 줌

ANAFI Ai는 사진에 무손실 줌 기능을 제공하지 않습니다. 확대/축소는 WIDE 형식(JPEG 및 DNG+JPEG)에서 비활성화되도록 설계되었으며 JPEG RECT 형식의 사진 해상도에 영향을 미칩니다.

이와 대조적으로 ANAFI Ai는 1080p(4x) 및 4K(2x) 비디오에 대한 무손실 줌 기능을 제공합니다.

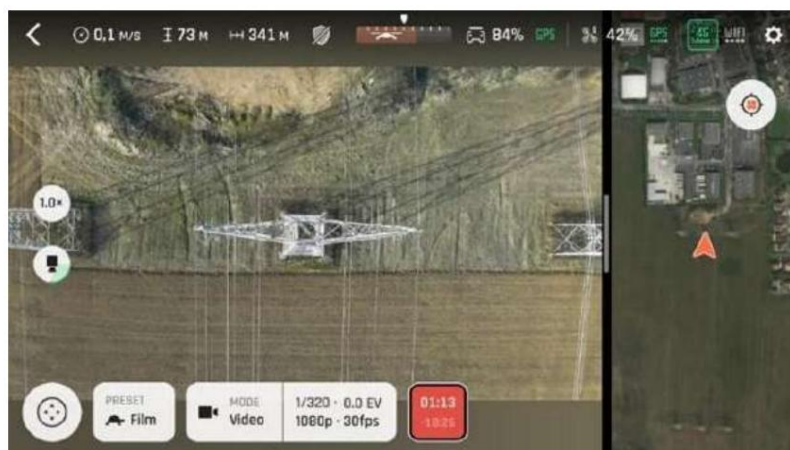


4K 1배 줌



4K 2배(최대 무손실) 줌

1080p 비디오 모드는 무손실 줌 범위에서도 직접 관찰을 위한 최상의 해상도를 제공합니다.



1080p 1배 줌



1080p 최대 6배 줌

다음 표는 각 사진 및 비디오 모드에 따른 확대/축소 레벨 상관 관계를 보여줍니다.

방법	미디어 형식	무손실 줌오프	무손실 확대
동영상	4k(표준, HDR, P-로그)	최대 6배	최대 2배
	1080p(표준, HDR, P-로그)	최대 6배	최대 4배
사진 (하나의)	JPEG 직사각형	최대 6배	없음
	JPEG 와이드	없음	없음
	DNG+JPEG RECT	최대 6배	없음
	DNG+JPEG 와이드	없음	없음
저속 촬영	JPEG 직사각형	없음	없음
GPS 경과	JPEG 직사각형	없음	없음
파노라마	JPEG 직사각형	없음	없음
브라케팅	JPEG 직사각형	최대 6배	없음
	JPEG 와이드	없음	없음
	DNG+JPEG RECT	최대 6배	없음
	DNG+JPEG 와이드	없음	없음
터지다	JPEG 직사각형	최대 6배	없음
	JPEG 와이드	없음	없음

고급 이미징

ANAFI Ai는 고품질의 균형 잡힌 4K 비디오와 48MP 사진을 즉시 제공하도록 설정되어 있습니다.

그러나 여러 가지 프로 이미징 설정이 있습니다. 이 섹션은 수동 설정을 활용하는 데 도움을 주기 위해 고안되었습니다.

노출 값(EV)은 HUD의 이미징 타일 메뉴에서 자동 모드로 액세스할 수 있는 유일한 설정입니다.

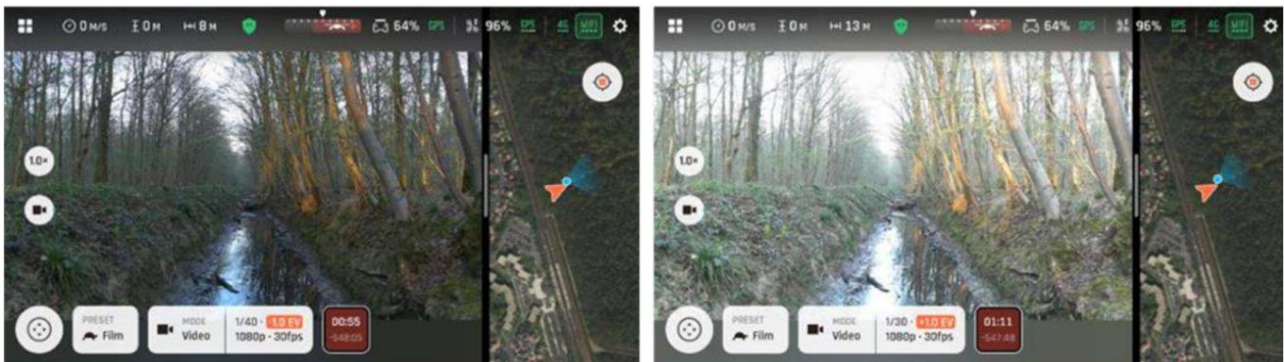
노출값(EV)

EV는 사진이나 영상의 전반적인 어둠이나 밝음을 표현합니다. +0.0(제로) EV에서 ANAFI Ai는 셔터 속도와 ISO 값을 자동으로 조정하여 너무 어둡지도 너무 밝지도 않은 완벽하게 균형 잡힌 사진 또는 비디오를 제공합니다.

+0.0 EV 상자를 탭하여 EV 스케일을 활성화합니다.

EV를 음수 값으로 조정하고 사진이나 비디오를 어둡게 하려면 눈금에 손가락을 대십시오.

이미지를 밝게 하려면 양수 값을 사용하십시오. 이는 역광 장면을 캡처하고 조명으로 인해 주변 환경이 희미해지도록 하는 경우에 유용할 수 있습니다.





-1.0EV (왼쪽 이미지), +1.0EV (오른쪽 이미지)

추가 설정을 활성화하려면 MA를 눌러 수동 모드와 자동 모드 사이를 전환합니다.

추가 설정 상자가 잠금 해제됩니다.



그림 1: 수동/자동 전환

	<p>수동 모드 M: 조종사가 셔터 속도 s와 ISO를 선택합니다. (셔터 속도 상자와 ISO 상자는 회색)</p>
	<p>자동 모드 A: ANAFI Ai는 주변 환경에 따라 셔터 속도 s와 ISO 값을 선택합니다. (셔터 속도 상자와 ISO 상자는 노란색)</p>

참고: 자동 모드에서 값을 변경하려고 하면 FreeFlight 7이 수동 모드로 전환됩니다.

셔터 속도(초)

s 값은 정지 사진을 캡처하기 위해 셔터가 열려 있는 노출 시간(초 단위)을 나타냅니다.

자동 모드에서 ANAFI Ai는 장면과 사용 가능한 조명에 따라 실시간으로 최상의 셔터 속도와 ISO 값을 선택합니다. 결과적으로 셔터 속도를 선택하면 자동 ISO 모드도 비활성화됩니다.

ANAFI Ai의 f/2.0 조리개 렌즈는 대부분의 전문 SLR 렌즈와 비교해도 많은 빛을 허용하므로 드론은 매우 빠른 s 값(최저 1/10000초)을 달성하고 매우 빠른 동작을 포착할 수 있습니다. 사진 모드의 경우 최대 1/15초까지 느린 촬영에도 사용할 수 있습니다.

참고: ANAFI Ai는 비행하지 않을 때도 사진과 비디오를 촬영할 수 있습니다. 손에 쥐고 프리미엄 안정화 4K 비디오 및 사진 카메라로 사용할 수도 있습니다.

s 상자를 탭하여 셔터 슬라이더를 엽니다.

셔터 속도와 ISO에 대해 자동 모드를 종료하려면 값을 선택합니다. 이 작업을 수행하면 EV 슬라이더도 비활성화됩니다.

필요한 s 값을 설정한 다음 ISO 상자를 탭하여 ISO 값을 선택합니다. HUD 표시에는 사용자의 설정이 반영됩니다. 길을 잃으면 s 또는 ISO 슬라이더에서 자동으로 탭하여 자동 노출로 돌아가 EV 슬라이더를 다시 활성화하십시오.

ISO 값(ISO)

ISO 값은 센서의 감도를 나타냅니다. ISO 값은 셔터 속도 값과 연결됩니다. 자동 모드를 비활성화 하고 하나 또는 다른 값을 설정하면 두 슬라이더가 모두 활성화됩니다.

ISO 값이 낮을수록 센서의 감도는 낮아지고 이미지 노이즈(디지털 그레인)는 낮아집니다. 따라서 맑은 날 야외 촬영과 같은 좋은 조명 조건에서는 항상 낮은 ISO 값(50에서 200 사이)을 선택해야 합니다. ISO 값이 올라갈수록 센서의 감도가 높아집니다. 예를 들어 1600 ISO를 사용하면 조명이 어두운 내부 장면이나 황혼이나 새벽의 외부 장면을 캡처할 수 있습니다.

기본적으로 자동 모드에서 ANAFI Ai는 ISO 및 셔터 속도 값을 장면에 지속적으로 적용합니다.

촬영 중입니다. 그러나 전체 샷이나 일련의 샷에 ISO 값을 설정하는 것은 다음 작업에 매우 유용합니다.

전문적인 촬영. ISO 상자를 탭하여 ISO 슬라이더를 엽니다.

ISO 및 셔터 속도에 대한 자동 모드를 종료하려면 값을 선택합니다. 이 작업을 수행하면 EV 슬라이더도 비활성화됩니다.

필요한 ISO 값을 설정한 다음 s 상자를 눌러 셔터 값을 선택합니다. HUD 표시에는 사용자의 설정이 반영됩니다. 길을 잃으면 s 또는 ISO 슬라이더에서 자동으로 탭하여 자동 노출로 돌아가 EV 슬라이더를 다시 활성화하십시오.

화이트 밸런스(WB)

화이트 밸런스는 빛의 색온도를 다룹니다. 차가운 조명은 흰색을 파란색으로 보이게 합니다.

따뜻한 조명은 흰색을 노란색으로 보이게 합니다. 기본적으로 자동 WB 모드에서 ANAFI Ai는 항상 흰색을 흰색으로 유지합니다. 실시간으로 WB 값을 조정합니다. 그러나 전체 샷에 WB 값을 설정하는 것은 전문적인 촬영에 특히 유용합니다. 안정적인 WB는 비디오의 그레이딩(색상 처리)을 용이하게 합니다.

WB 상자를 눌러 화이트 밸런스 옵션을 엽니다.

촬영 조건, 피사체 또는 둘 다에 가장 적합한 WB 옵션을 선택하십시오. HUD의 디스플레이는 귀하의 설정을 반영하고 최선의 선택을 하는 데 도움이 됩니다.



WB 2 000 K



WB 10 000 K



Auto WB



Incandescent WB



Fluo WB



Sunny WB



Cloudy WB



Shaded WB

AE 잠금

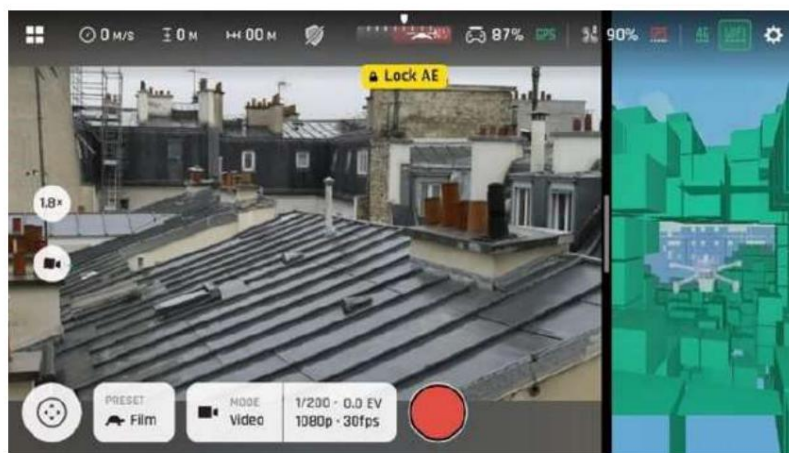
FreeFlight 7은 뷰의 일반 노출을 잠그고, 샷의 프레임을 미세 조정하고, 원하는 노출을 유지할 수 있는 가능성을 제공합니다.

이 기능에 액세스하려면 HUD의 이미징 설정 상자를 탭하세요.

노출 값을 현재 보기의 노출 값으로 잠그려면 이미징 메뉴 맨 왼쪽에 있는 잠금 열기 아이콘을 탭하세요. 아이콘은 노란색 배경의 닫힌 자물쇠로 변합니다. HUD 상단 표시줄 아래 알림 및 경고 영역에 노란색 잠금 AE 상자가 나타납니다.

ANAFI Ai를 움직이거나 짐벌을 기울여 프레임을 변경하세요. 노출 설정은 기능을 활성화했을 때의 상태로 유지됩니다.

노출 잠금을 비활성화하려면 닫힌 자물쇠 아이콘을 탭하세요. 아이콘은 흰색 배경의 열린 잠금으로 돌아옵니다.



AE 잠금 활성화

AE 터치 잠금

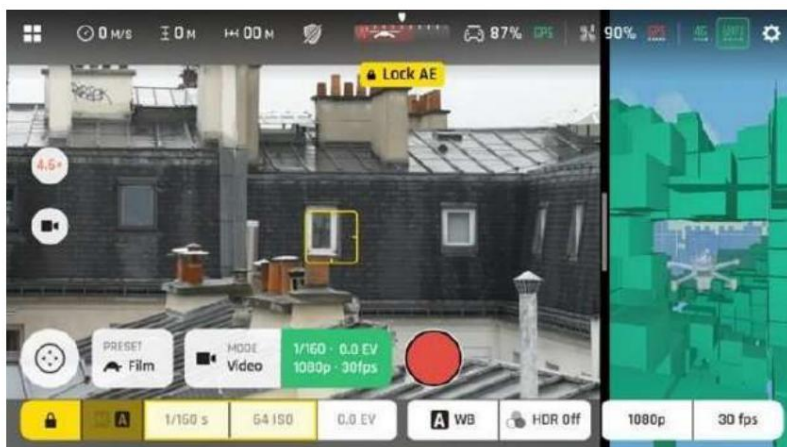
FreeFlight 7의 Lock AE Touch (또는 Spot AE) 기능을 사용하면 모든 뷰의 세부 사항에 대한 프레임 노출을 잠글 수도 있습니다.

이 기능을 활성화하려면 이전 섹션의 AE 잠금 절차를 따르십시오. 노출이 고정되면 노출의 기준이 될 프레임 영역을 길게 누르세요. 이 지점 주위에 노란색 사각형이 움직이고 설정이 변경됩니다 (s 값, ISO 값 또는 둘 다).

이 기능의 논리에 대한 자세한 내용은 다음 스크린샷을 참조하세요.



흰 하늘에 노출이 고정됩니다. 셔터 속도는 1/640초로 설정되고 이미지는 노출 부족입니다.



노출은 건물에 고정됩니다. 셔터 속도는 1/160초로 설정되고 이미지는 올바르게 노출됩니다.

HDR

HDR(High Dynamic Range)을 사용하면 비디오나 사진을 향상시킬 수 있습니다. HDR 옵션은 비디오(무손실 줌 없음, 4K에서 최대 30fps로 제한, 무손실 줌은 2배로 제한, 1080p에서 최대 30fps로 제한) 및 12MP 사진에 사용할 수 있습니다.

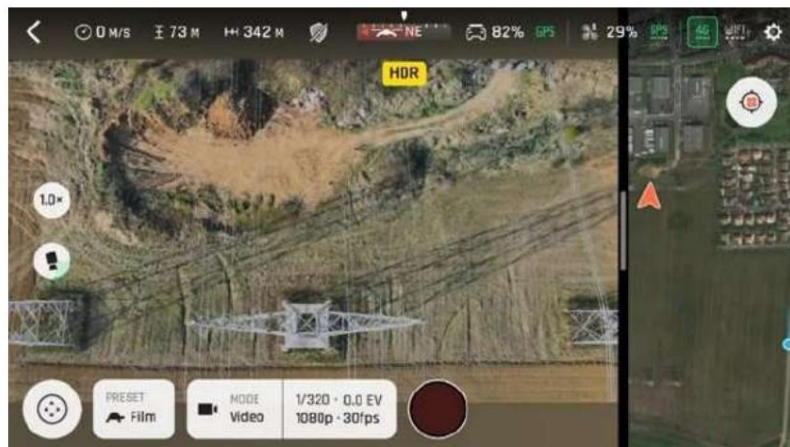
HDR 옵션을 활성화하려면 HUD 하단 표시줄에서 이미지 상자를 누른 다음 HDR을 누릅니다. 상자.

HDR 켜기를 선택합니다. HDR 알림은 HUD 상단 중앙의 노란색 상자 안에 검은색으로 나타납니다. Skycontroller 4의 하드 셔터 버튼을 누르거나 HUD의 소프트 셔터 버튼을 눌러 HDR 촬영을 시작하거나 HDR 사진을 찍습니다.



HDR 꺼짐

동일한 절차를 따르고 HDR 켜기를 선택하여 되돌립니다.



HDR 켜짐

HDR 모드가 활성화되면 EV, s 또는 ISO 값을 수정할 수 없습니다. 그러나 항상 화이트 밸런스(WB)를 제어할 수 있습니다.

HDR을 활성화(또는 비활성화)하면 진행 중인 모든 비디오 녹화가 중단됩니다. 5초 후에 새로운 설정으로 새로운 녹음이 시작됩니다.

ANAFI Ai에는 HDR-8과 HDR-10의 2가지 HDR 옵션이 있습니다. HDR-10은 H265 비디오 인코딩을 통해서만 사용할 수 있습니다. 자세한 내용은 [“설정 / 고급 / 녹화” 항목을 참고하세요.](#)

P-Log

P-Log 옵션은 HDR 상자를 통해서도 사용할 수 있습니다. 이 대체 이미징 스타일을 사용하면 이미지의 대비와 채도가 낮아집니다. P-Log 스타일은 전문 그레이딩 도구와 필터를 사용하여 편집하고 후처리하려는 비디오에 이상적입니다.



P-Log 촬영 모드

임무

ANAFI Ai에는 6가지 미션 유형이 있습니다.

다양한 미션에 액세스하려면 FreeFlight 7 HUD 왼쪽 하단에 있는 미션 아이콘을 눌러 미션에 액세스하세요.

필요한 미션을 탭하여 선택하세요. 각 임무는 다음 섹션에서 설명하는 특정 동작과 연관되어 있습니다.

임무: 조종

조종 임무는 ANAFI Ai의 기본 임무입니다. 드론을 조종하고 카메라 기울기와 줌을 완벽하게 제어할 수 있습니다.

수동 비행 모드에서 명령을 놓으면 ANAFI Ai가 제자리에서 호버링합니다.

임무: 사진 측량

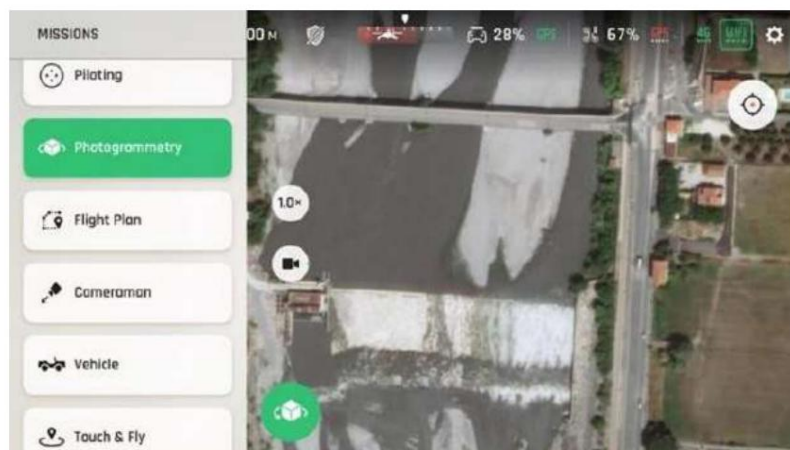
사진 측량은 사진 이미지를 기록, 측정 및 해석하는 과정을 통해 물리적 대상과 환경에 대한 신뢰할 수 있는 정보를 얻는 과학이자 기술입니다. 이 분야의 리더 중 하나는 2012년에 Parrot Group 회사가 된 PIX4D입니다.

ANAFI Ai 및 FreeFlight 7은 기존 PIX4D 사용자가 드론을 PIX4D 계정에 원활하게 연결할 수 있도록 하는 PIX4D 기술을 활용합니다. 신규 사용자는 ANAFI Ai를 사용하여 제공되는 세 가지 매핑 임무를 통해 PIX4D 사진 측량 서비스를 검색할 수 있습니다.

사진 측량 매핑 미션에는 그리드, 이중 그리드, 궤도 및 1-클릭의 4가지 유형이 있습니다. 이 섹션에서는 각 임무의 세부 사항과 프로그래밍 방법을 설명합니다.

중요: 절대 고도 기준(AAR)은 모든 임무에 대한 기본 비행 높이 설정입니다. AAR 드론이 해당 지면 위로 날아가는 높이입니다. AAR 높이는 다음과 다를 수 있습니다. 평균 평균 해수면(AMSL).

FreeFlight 7의 미션 선택 메뉴에서 사진 측량을 탭하여 사진 측량 비행을 시작합니다.



FreeFlight 7 임무 선택 메뉴

그리드

간단한 그리드 사진 측량 비행으로 2D 지도가 생성됩니다. 간단한 그리드는 예를 들어 들떠 들떠나 해안선의 경계와 일치하도록 어떤 모양에도 정확하게 적용될 수 있습니다. 간단한 그리드 매핑 비행을 프로그래밍하고 시작하려면 다음 단계를 따르세요.

지도를 탭하면 정사각형 그리드가 생성됩니다.

사각형의 녹색 모서리를 탭하고 밀어서 매핑하려는 영역에 그리드를 적용하세요. +더하기 기호를 탭하면 새 세그먼트와 새 코너가 생성됩니다.

이미지 매개변수를 선택하는 탭 상자:

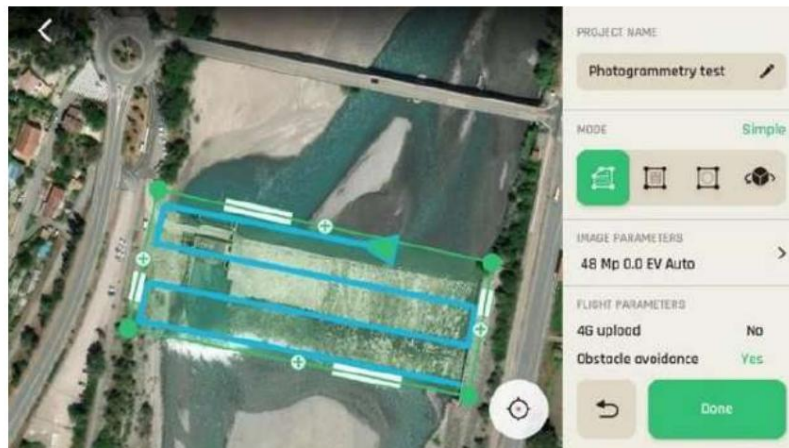
해결	12MP/48MP
노출	-3.0~+3/0EV(DV: 0.0EV)
화이트 밸런스	자동 / 밝음 / 흐림

상자를 탭하여 비행 매개변수를 선택하세요.

4G 업로드	예 / 아니
장애물 회피	요 예 / 아
최종 RTH	니요 예 /
데이터 링크 손실 시 RTH	아니요
고도	예 / 아니요 5m부터(DV:
카메라 기울기	50m) -90° ~ 0.0°
전면 오버랩	20.0%~90.0%(DV: 80.0%)
측면 오버랩	20.0%~90.0%(DV: 60.0%)

그리드 매핑이 끝나면 완료를 탭하세요.

플레이어를 눌러 비행을 시작하세요.



FreeFlight 7: 간단한 그리드 사진 측량

이중 그리드 이중

그리드 사진 측량 비행은 정사각형 영역의 3D 지도 또는 3D 모델을 만듭니다. 이중 그리드 매핑 비행을 프로그래밍하고 시작하려면 다음 단계를 따르세요.

지도를 탭하면 정사각형 그리드가 생성됩니다.

사각형의 녹색 모서리를 탭하고 밀어서 매핑하려는 영역에 그리드를 적용하세요.

이미지 매개변수를 선택하는 탭 상자 :

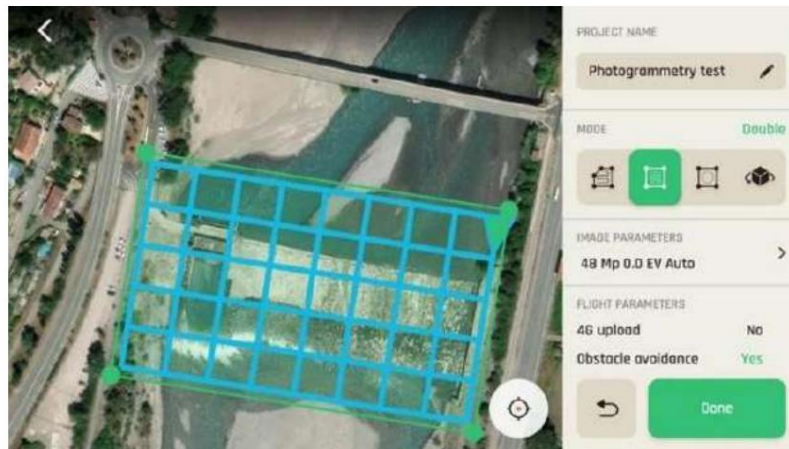
해결	12MP/48MP
노출	-3.0~+3/0EV(DV: 0.0EV)
화이트 밸런스	자동 / 맑음 / 흐림

상자를 탭하여 비행 매개변수를 선택하세요.

4G 업로드	예 / 아니
장애물 회피	요 예 / 아
최종 RTH	니요 예 /
데이터 링크 손실 시 RTH	아니요
고도	예 / 아니요 5m부터(DV:
카메라 기울기	50m) -90° ~ 0.0°(DV:
전면 오버랩	-70°) 20.0% ~ 90.0%(DV:
측면 오버랩	80.0%) 20.0% ~ 90.0% (DV: 60.0%)

그리드 매핑이 끝나면 완료를 탭하세요.

플레이어를 눌러 비행을 시작하세요.



FreeFlight 7 이중 그리드 사진 측량

궤도

궤도 사진 측량 비행은 고립된 건물이나 구조물을 3D로 모델링할 수 있습니다. 원형 매핑 비행을 프로그래밍하고 시작하려면 다음 단계를 따르세요.

지도를 탭하여 정사각형 비행 영역을 만듭니다.

사각형을 탭하고 밀어 지도하려는 개체를 비행 영역 중앙에 배치하세요.

사각형의 녹색 모서리를 탭하고 밀어서 3D 모델에 포함하려는 대상 개체 주변 부분에 비행 영역을 적용합니다.

이미지 매개변수를 선택하는 탭 상자 :

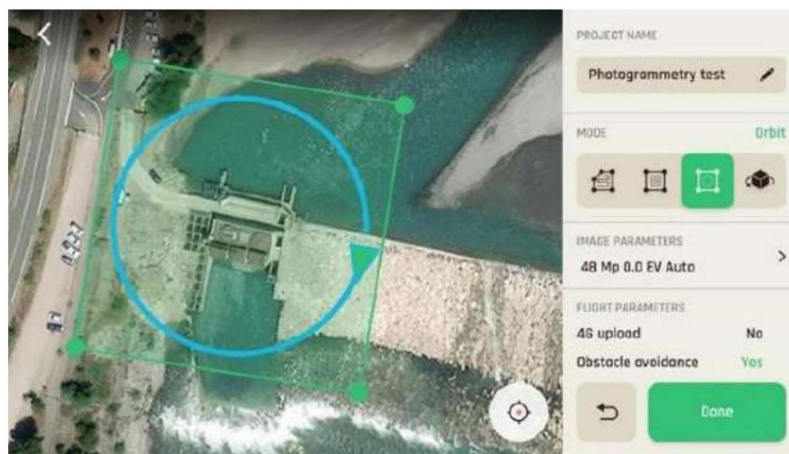
해결	12MP/48MP
노출	-3.0~+3/0EV(DV: 0.0EV)
화이트 밸런스	자동 / 맑음 / 흐림

상자를 탭하여 비행 매개변수를 선택하세요.

4G 업로드	예 아니오
장애물 회피	예 아니오
최종 RTH	예 아니오
데이터 링크 손실 시 RTH	예 아니오
고도	5m부터(DV: 50m)
사진 수	18 ~ 90
카메라 기울기	-90° ~ 0.0°(DV: -45°)

그리드 매핑이 끝나면 완료를 탭하세요.

플레이어를 눌러 비행을 시작하세요.



FreeFlight 7 궤도 사진 측량

참고: 미션 도중 FreeFlight 7 장치의 인터넷 연결이 끊어지면 캐시에 저장된 베이스맵 타일에 따라 지도가 표시되지 않을 수 있습니다. 하지만 드론의 경로는 앱에 계속 표시됩니다.

1-클릭

1-클릭 사진 측량 비행은 화면을 한 번 탭하여 단일 건물의 3D 모델을 생성하도록 설계되었습니다.

모델링하려는 건물 위의 지도에 표시된 상자를 탭합니다. 상자가 녹색으로 변합니다.

토지 등록부에서 건물 높이를 알 수 없는 경우 건물 높이를 정의합니다.

이미지 매개변수를 선택하는 탭 상자:

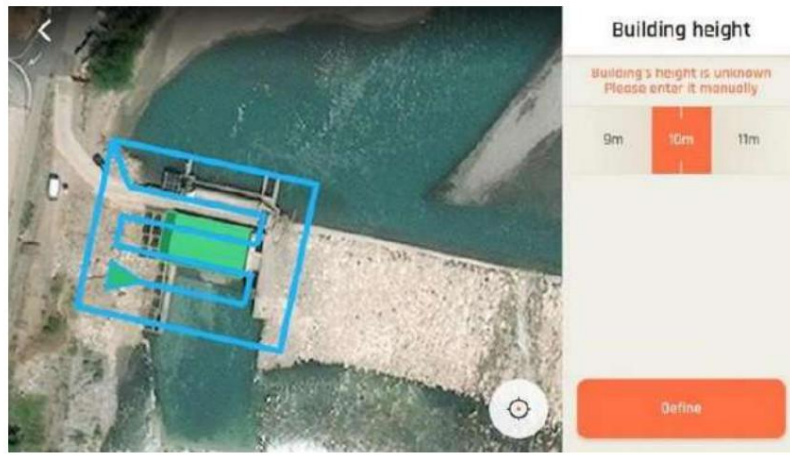
해결	12MP/48MP
노출	-3.0~+3.0EV(DV: 0.0EV)
화이트 밸런스	자동 / 맑음 / 흐림

상자를 탭하여 비행 매개변수를 선택하세요.

4G 업로드	예 아니오
장애물 회피	예 아니오
최종 RTH	예 아니오
데이터 링크 손실 시 RTH	예 아니오
건물 높이	5m부터(DV: 10m)

그리드 매핑이 끝나면 완료를 탭하세요.

플레이어를 눌러 비행을 시작하세요.



FreeFlight 7 1-클릭 사진측량

참고: 임무 시작 지점이 50km 이상 떨어져 있으면 다음과 같은 경고 메시지가 나타납니다. 첫 번째 웨이포인트가 너무 멀습니다.

PIX4D 제품군 호환성 ANAFI Ai는

Pix4Dmapper, Pix4Dinspect, Pix4Dmatic 및 Pix4Dcloud를 포함한 PIX4D 소프트웨어 제품군과 호환됩니다. 이미지 처리를 최적화하는 방법에 대해 자세히 알아보려면 [ANAFI Ai를 위한 PIX4D 소프트웨어](#) 조정을 읽어보십시오. 선적 서류 비치.

임무: 비행 계획 비행 계획을

사용하면 비행 및 촬영 세션을 완벽하게 준비하고 구성할 수 있습니다.

ANAFI Ai는 AMSL 고도(Above Mean Sea Level)를 지원하므로 드론이 기준점을 사용하여 환경을 보다 정확하게 측정할 수 있습니다.

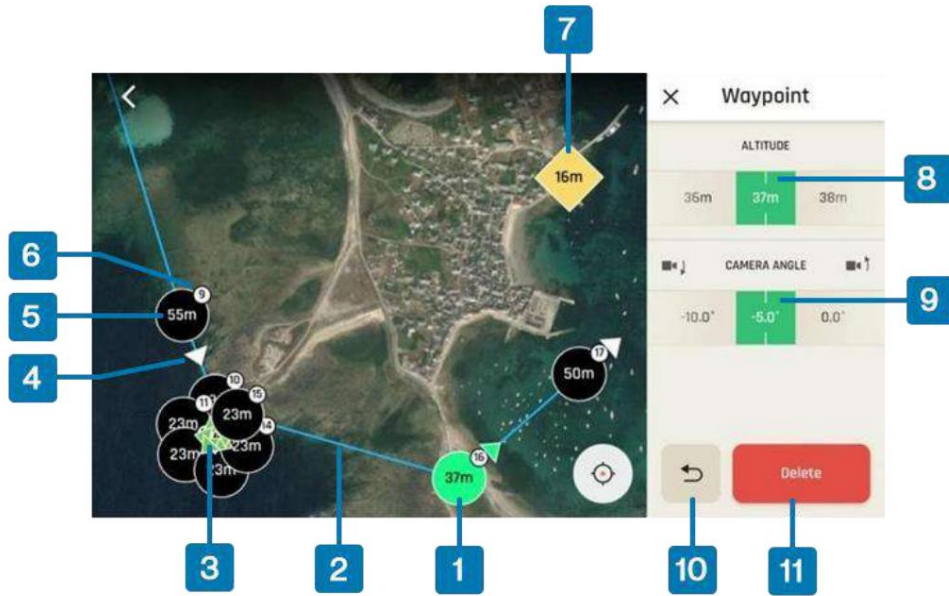
FreeFlight 7 HUD의 왼쪽 하단에 있는 미션 아이콘을 탭하여 미션 옵션에 액세스하세요.

이 미션을 선택하려면 비행 계획을 탭하세요. 주변 지도가 전체 화면으로 열립니다. ANAFI Ai에 연결되어 있지 않으면 최소화된 라이브 뷰가 검은색으로 표시됩니다.

새 비행 계획을 탭합니다.

또는 FreeFlight 7 홈 화면에서 프로젝트를 탭하세요. Flight Plan 탭이 선택되어 있는지 확인한 다음 New를 탭합니다.

두 시나리오 모두에서 비행 계획 프로젝트 화면이 열립니다. 프로젝트 이름을 편집 하고 완료를 눌러 비행 계획을 계속 진행하세요.



- | | | |
|---------------------|-------------|----------------|
| 1. 현재 선택된 웨이포인트 | 2. 비행 경로 구간 | 7. 관심지점(POI) |
| 3. POI 1에 연결된 웨이포인트 | 4. 카메라 방향 | 8. 고도 슬라이더 |
| 5. 고도 | 6. 웨이포인트 번호 | 9. 카메라 각도 슬라이더 |
| | | 10. 삭제 |
| | | 11. 실행 취소 |

참고: 위 스크린샷에서 POI 1은 연결된 웨이포인트에 의해 가려져 있습니다.

이상적으로는 의도한 이륙 지점에 매우 가까운 초기 웨이포인트의 위치를 선택합니다. 화면을 탭하여 웨이포인트를 생성하세요. 웨이포인트는 녹색 원으로 나타납니다. 중앙의 흰색 그림은 드론 고도를 나타내고, 녹색 화살표는 카메라 방향을 나타냅니다.

녹색 화살표를 길게 눌러 ANAFI Ai 카메라의 방향을 변경하세요. 화살표를 원하는 카메라 방향으로 회전하세요.

더 많은 웨이포인트를 생성하려면 지도를 탭하세요. 기본적으로 새 WP는 이전 WP와 동일한 고도 및 카메라 각도로 설정됩니다. 카메라는 드론을 새로운 WP로 가져온 비행 방향을 가리킵니다.

세그먼트 인터페이스를 활성화하려면 2개의 웨이포인트 사이의 비행 경로 세그먼트를 탭하세요. 모든 비행 구간에 대해 ANAFI Ai의 속도를 수정할 수 있습니다(0.5m/s에서 12m/s까지 0.5m/s 단위 - 기본값: 5m/s).

세그먼트 중간에 있는 + 더하기를 탭하여 거기에 새 WP를 만듭니다. 기본적으로 새 WP의 고도는 이전 WP와 다음 WP 사이의 비행 수준 변경을 고려합니다.

개별 웨이포인트의 높이를 변경하려면 원하는 웨이포인트를 탭하세요. 고도를 수정하려면 화면 오른쪽의 슬라이더를 드래그하세요. 위의 예에서 ANAFI Ai는 현재 선택된 웨이포인트의 37미터에서 다음 웨이포인트의 50미터까지 상승합니다.

특정 웨이포인트에서 ANAFI Ai의 카메라 각도를 변경하려면 원하는 웨이포인트를 탭하세요. 카메라 각도를 수정하려면 화면 오른쪽의 슬라이더를 드래그하세요.

관심지점(POI)을 생성하려면 화면을 길게 누르세요.

POI는 정사각형 다이아몬드로 나타납니다. 중앙의 흰색 숫자는 POI 고도를 나타냅니다. 고도를 수정하려면 화면 오른쪽의 슬라이더를 드래그하세요.

POI를 선택하면 웨이포인트를 POI에 연결할 수 있습니다. 웨이포인트를 눌러 POI에 연결하세요.

웨이포인트를 POI에 연결하면 웨이포인트 화살표가 POI를 향해 회전하고 카메라 각도가 자동으로 변경됩니다.

참고: POI는 색상으로 구분되어 있습니다. 생성한 각 POI는 이전 POI와 색상이 다릅니다. 웨이포인트를 POI에 연결하면 웨이포인트 화살표의 색상이 해당 POI 색상으로 변경됩니다.

POI에서 웨이포인트의 연결을 해제하려면 해당 POI를 탭한 다음 연결을 해제하려는 웨이포인트를 탭합니다.

언제든지 경유지와 POI를 수정할 수 있습니다. 경유지나 POI를 탭하면 높이가 변경되고, 아이콘을 드래그하면 위치가 변경됩니다.

웨이포인트나 POI를 제거하려면 아이콘을 길게 누른 다음 삭제를 탭하세요.

비행 계획은 어떤 형태나 형태를 취할 수 있으며 마지막 WP는 이륙 구역에 가깝지 않아도 됩니다. 다양한 위치에서 비행 계획을 시작하고 완료할 수 있습니다.

그러나 이륙 지역에서 멀리 착륙하려면 비행 매개변수에서 최종 RTH 없음을 선택하세요. 자세한 내용은 "[임무: 비행 계획/비행 매개변수](#)" 섹션을 참조하세요.

이미지 매개변수 비행

계획이 완료되었습니다. 이제 이미지 매개변수를 설정할 수 있습니다.

이미지 매개변수 >를 눌러 해당 인터페이스를 엽니다. 다음 표에는 기본값이 굵게 표시된 이미지 매개변수가 나와 있습니다.

비행 계획 이미지 매개변수

동영상:	
해결 :	4K 또는
프레임 속도	1080p 30fps (4K의 경우 24~30fps/1080p의 경우 24~60fps)
노출	-3.0EV~+3.0EV(DV: 0.0EV)
화이트 밸런스	자동 / 맑음 / 흐림
저속 촬영:	
지속	촬영 간 1초, 2 초, 4초, 10초, 30초 또는 60초 간격 12 MP / 48
해결	MP
노출	-3.0EV~+3.0EV(DV: 0.0EV)
화이트 밸런스	자동 / 맑음 / 흐림
GPS 경과:	
거리	샷 간 0.5m, 1m, 2m, 5m, 10m , 20m, 50m, 100m 또는 200m 12 MP / 48 MP
해결	
노출	-3.0EV~+3.0EV(DV: 0.0EV)
화이트 밸런스	자동 / 맑음 / 흐림

X를 눌러 이미지 매개변수를 닫고 설정을 확인하세요.

참고: 비행 계획 모드가 Timelapse 또는 GPSLapse인 경우 비행 계획 실행 중에는 줌을 사용할 수 없습니다.

비행 매개변수 FLIGHT

PARAMETERS >를 눌러 해당 인터페이스를 엽니다. 4가지 비행 매개변수가 비행 계획 중 ANAFI Ai의 동작을 결정합니다. 다음 표에는 비행 매개변수가 표시되어 있으며 기본값은 굵게 표시되어 있습니다.

장애물 회피	예 아니오
진보적 지향	예 아니오
최종 RTH	예 아니오
데이터 링크 손실 시 RTH	예 아니오
맞춤형 RTH	예 아니오

X를 눌러 비행 매개변수를 닫고 설정을 확인하세요.

완료를 눌러 비행 계획을 저장하세요.

비행 계획 시작 FreeFlight 7을

닫고 이륙 장소로 이동하여 Parrot Skycontroller 4 및 장치를 사용하여 비행을 위한 ANAFI Ai를 설정하십시오.

FreeFlight 7 HUD 왼쪽 하단에 있는 미션 아이콘을 눌러 미션 옵션에 액세스하세요.

이 미션을 선택하려면 비행 계획을 탭하세요. 이전에 프로그래밍한 계획이 나타납니다.

비행 계획 인터페이스 오른쪽에 있는 녹색 재생 (화살표) 버튼을 눌러 비행을 시작하세요.

ANAFI Ai가 이륙하여 첫 번째 WP로 날아간 후 임무를 시작합니다.

비행 계획을 중지하거나 일시 중지하여 언제든지 비행 계획을 중단할 수 있습니다.

비행 계획을 중지하려면 중지 (빨간색 정사각형)를 탭하세요. 탐색 또는 파노라마 촬영을 마치고 비행 계획을 재개할 준비가 되면 재생을 눌러 ANAFI Ai가 통과한 최신 웨이포인트에서 다시 시작하세요.

비행 계획을 일시 중지하려면 비행 계획 중에 드론의 명령을 취소하세요. 일시 중지된 비행 계획을 재개하려면 RESUME을 누르세요.

경고: 각 비행 계획을 주의 깊게 모니터링하십시오. 드론의 경로가 안전하고 장애물이 없는지 항상 확인하세요. 항상 ANAFI Ai와 시각적 접촉을 유지하고, 위험이나 예상치 못한 장애물이 발생할 경우 항상 비행 계획을 중지할 준비를 하십시오(HUD의 정지 상자를 탭하거나 드론의 명령을 다시 불러옴).

참고: 임무 시작 지점이 50km 이상 떨어져 있으면 다음과 같은 경고 메시지가 나타납니다. 첫 번째 웨이포인트가 너무 멀습니다.

참고: 미션 도중 FreeFlight 7 장치의 인터넷 연결이 끊어지면 캐시에 저장된 베이스맵 타일에 따라 지도가 표시되지 않을 수 있습니다. 하지만 드론의 경로는 앱에 계속 표시됩니다.

수입

FreeFlight 7에서 직접 MAVlink 파일을 가져오려면 다음 단계를 따르세요:

1. 이메일 주소로 파일을 보내주세요.
2. iOS 장치의 Outlook을 사용하여 이메일을 엽니다.
3. 파일을 탭합니다.
4. 공유 버튼을 클릭하세요 .
5. 공유를 클릭 하고 FreeFlight 7 앱을 선택합니다.

FreeFlight 7은 비행 계획 인터페이스에서 직접 열고 MAVlink 파일을 로드합니다.

참고: 가져온 비행 계획은 편집할 수 없습니다.

임무: 카메라맨

카메라맨 임무를 사용하면 물체나 피사체를 프레임 중앙에 유지하면서 ANAFI Ai를 그 주위로 조종할 수 있습니다.

촬영하고 싶은 물체나 피사체를 프레임에 담아 날아보세요.

FreeFlight 7 HUD 왼쪽 하단에 있는 미션 아이콘을 눌러 미션 옵션에 액세스하세요.

이 임무를 선택하려면 카메라맨을 탭하세요 .

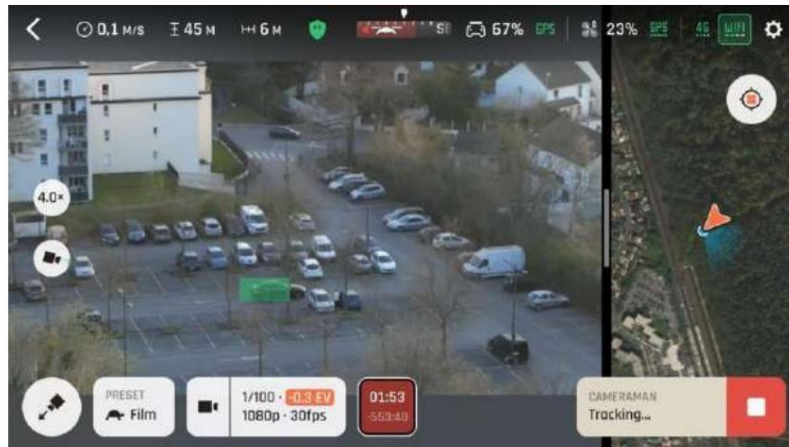
최대 10개의 잠재적 대상(사람, 차량, 동물 등)이 노란색으로 강조 표시됩니다.



CAMERAMAN: 잠재적인 타겟 선택

잠재적인 대상을 탭하여 선택하거나, 장치 화면에서 ANAFI Ai가 따라가기를 원하는 물체나 주제 주위에 손가락으로 직사각형을 그립니다.

타겟이 잡혀 있으면 움직이는 차량이 선택된 다음 스크린샷처럼 녹색으로 강조 표시됩니다.



추적 진행 중 1



추적 진행 중 2

ANAFI Ai를 목표 주위로 비행하세요. 드론은 목표물을 프레임 중앙에 유지합니다.

Parrot Skycontroller 4의 오른쪽 조이스틱을 왼쪽으로 밀면 ANAFI Ai가 대상 주위를 시계 방향으로 회전합니다.

Parrot Skycontroller 4의 오른쪽 조이스틱을 오른쪽으로 밀면 ANAFI Ai가 대상 주위를 시계 반대 방향으로 회전합니다.

카메라맨 모드가 활성화되면 ANAFI Ai는 짐벌 기울기를 관리하여 대상을 프레임에 유지합니다. 따라서 이 모드에서는 Parrot Skycontroller 4의 왼쪽 트리거가 비활성화됩니다. 그러나 올바른 트리거를 사용하면 확대/축소를 계속 제어할 수 있습니다.

Cameraman 모드에서 명령을 놓으면 ANAFI Ai가 호버링 및 회전하여 계속 진행됩니다.

목표를 따라가는 중.

목표 추적을 종료하려면 HUD 오른쪽 하단에 있는 중지 (빨간색 배경에 흰색 사각형)를 탭하세요.

선택된 표적이 없거나 조종사가 표적의 다음을 종료한 경우 ANAFI Ai의 동작은 조종 임무의 동작과 유사합니다.

카메라맨 모드를 주의해서 활성화하고 모니터링하세요. 항상 비행 계획과 피사체의 궤적에 장애물이 없고 안전한지 확인하고, 항상 ANAFI Ai와 시각적 접촉을 유지하고, 위험이나 어떤 종류의 경우에 대비해 다음을 중지할 준비를 항상 유지하십시오(HUD의 STOP 버튼을 탭하세요). 예상치 못한 장애물이 발생합니다. □

임무: 차량

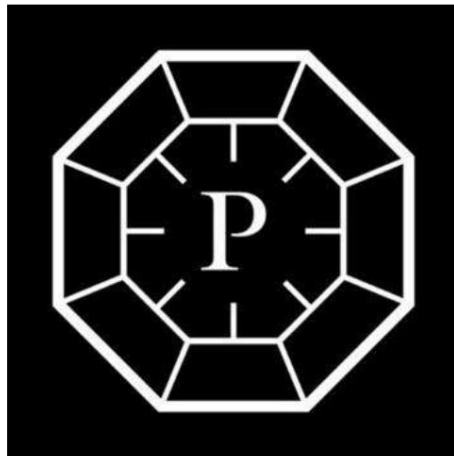
차량 임무를 통해 승인된 조종사는 움직이는 차량(예: 픽업 트럭 또는 보트)에서 드론을 이륙 및 제어한 다음 움직이는 차량(최대 25km/h 또는 17.5mph 속도)에 다시 안전하게 착륙할 수 있습니다.).

차량 임무는 더 많은 배터리 전력을 소모합니다. 배터리 판독값의 안전 여유를 늘립니다. 일반적으로 배터리 잔량이 20%인 상태에서 착륙하는 경우 30%를 목표로 하세요.

움직이는 플랫폼의 움직임 방향으로 이륙할 수 있도록 ANAFI Ai를 설정합니다.

이 기능을 활성화하려면 이중 GPS 픽스(드론 및 장치)가 있어야 합니다.

Parrot은 Parrot 착륙 패드와 같은 독특한 흑백 이륙/착륙 플랫폼에서 차량 임무 비행을 시작할 것을 권장합니다. 여기서 Parrot 랜딩패드를 다운로드하고 인쇄할 수 있습니다 . 최소 크기는 70cm x 70cm입니다.



랜딩 패드

이로부터 ANAFI Ai는 차량의 속도와 궤적을 동기화하여 추적하고 따라갑니다. 조종사는 차량의 기준을 기준으로 드론 비행에 대한 제어권을 유지합니다.

드론은 명령이 활성화된 경우에도 기본적으로 차량을 따라갑니다. 그러나 조종사는 ANAFI Ai의 정확한 궤적, 방향, 카메라 프레임링을 계속 제어합니다.

차량을 따라가면 드론과 차량 사이에 링크가 나타나 추적 임무를 상징합니다.

차량 임무 중에 RTH 명령을 활성화하면 차량을 향한 복귀 시퀀스 (차량으로 복귀)가 시작됩니다. 다음 섹션에서는 차량 임무의 모든 단계를 설명합니다.

차량 이륙

1. 차량이 움직이는 방향으로 ANAFI Ai를 설정합니다.
2. 작동 영역이 드론과 드론 모두에 GPS 동기화를 제공하는지 확인하세요. 제어 장치.

3. 차량 속도를 25km/h(15.5mph) 미만으로 안정시킵니다.
4. FreeFlight 왼쪽 하단에 있는 MISSIONS 아이콘 에서 차량 미션을 활성화하세요.
7 화면.
5. 차량의 방향을 안정시킵니다. 가능하다면 직선 도로에서 이륙하십시오.
6. 이륙을 눌러 ANAFI Ai를 이륙시킵니다. 이륙지점 5m 위에서 안정되며,
그런 다음 차량을 추적하고 따라갑니다.



이륙을 위해 모두 녹색



이륙 완료, RTH 위치 설정

7. 이 시점부터 드론을 착륙시키기 전에는 차량 임무를 종료할 수 없습니다.
자세한 내용은 이 가이드의 다음 섹션을 참조하세요.
8. Skycontroller 4를 사용하여 이동하는 차량의 움직임 기준을 기준으로 드론의 궤적과 프레임을 제어할 수 있습니다.

차량 내비게이션 안전 항상 주의를 기울

여 차량 임무를 활성화하고 모니터링하십시오. 다른 이동 벡터에서 이동 벡터를 제어할 때 방향 감각을 잃기 쉽습니다.

참고: 추적이 활성화되면 ANAFI Ai의 기본 동작은 차량을 추적하고 따라가는 것입니다.

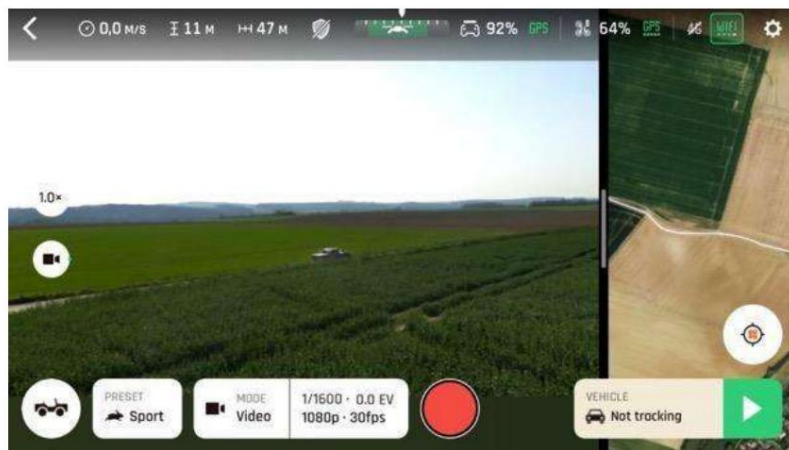
조종사의 명령 없이는 호버링하지 않습니다.

항상 비행 계획과 차량의 궤적에 장애물이 있는지 확인하고

안전한. 항상 ANAFI Ai와 시각적 접촉을 유지하고 항상 추적을 일시 중단하고 드론이 호버링할 준비를 하십시오(아래 스크린샷과 같이 FreeFlight 7 화면 오른쪽 하단에 있는 사각형 중지 버튼을 탭하세요). □



추적 진행 중, 조종사의 명령 없음: ANAFI Ai가 차량과 동일한 속도로 이동 중입니다.



추적이 중단되었으며 조종사의 명령이 없습니다. ANAFI Ai 호버링

조종사가 차량 임무 중에 추적을 일시 중단하면 드론의 동작은 다음과 같습니다.

조종 임무.

추적을 복원하려면 [이전](#) 스크린샷과 같이 녹색 PLAY 버튼을 탭하세요.

[차량으로 복귀](#) 차량으로 복귀

(RTV) 기능은 ANAFI Ai를 이륙한 차량이자 Skycontroller 4를 호스팅하는 차량으로 반환합니다.

ANAFI Ai의 RTH 기능(배터리 부족, 생체계 링크 손실)과 관련된 스마트 규칙은 RTV에도 유효합니다.

RTV가 활성화되면:

1. ANAFI Ai는 추적 차량을 향해 가속하여 최소값에 도달하기 위해 위쪽으로 이동합니다.
RTH 고도(RTH 고도 아래로 비행 중인 경우) 자세한 내용은 ["설정 / 고급 / RTH"](#) 섹션을 참조하세요.
추가 정보.



차량으로 복귀 활성화됨

2. ANAFI Ai는 GPS 위치를 기반으로 차량을 따라잡은 후 시각적으로 스캔하기 위해 하강하기 시작합니다. 드론이 차량 위 30m 높이에 도달하면 드론의 메인 카메라가 지면을 향하여 위치를 찾습니다.



차량 검색 중

3. 차량이 식별되면 ANAFI Ai는 해당 경로와 속도에 동기화된 상태를 유지합니다. 고급 RTH 설정에서 착륙 끝을 선택한 경우 선택한 호버링 높이 또는 착륙 구역 검색 높이로 하강합니다.



차량 발견: 호버링 고도로 하강이 곧 시작됩니다.

차량 착륙 안전 경고: 움직이는

차량에 드론을 착륙시키는 것은 기술적인 동작이므로 훈련과 집중이 필요합니다. 착륙은 항상 비행에서 가장 민감한 부분 중 하나이며, 착륙을 수행하는 것은 더욱 중요합니다.

차량 임무의 착륙 엔딩을 선택하더라도 항상 차량으로 복귀 및 착륙 시퀀스 의 각 단계를 주의 깊게 모니터링하세요 . 비행 중 어느 단계에서든 드론을 다시 제어할 수 있도록 항상 준비하십시오.

차량 임무는 더 많은 배터리 전력을 소모합니다. 배터리 판독값의 안전 여유를 늘립니다.

일반적으로 배터리 잔량이 20%인 상태에서 착륙하는 경우 30%를 목표로 하세요.

차량 임무의 착륙 순서는 ANAFI Ai의 착륙 구역 검색 활성화를 의미합니다 . 이 검색은 다음을 수행할 수 있습니다.

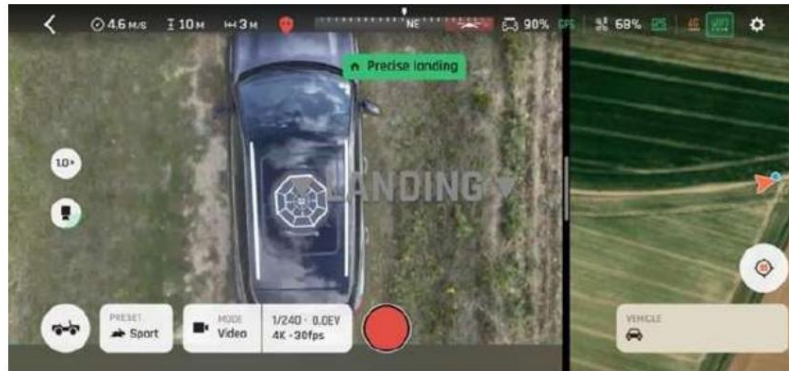
- 고급 RTH에서 착륙 종료를 선택한 경우 RTV 이후 자동으로 발생합니다.
설정;
- 드론이 최대 상태에 있을 때 조종사가 이동/착륙 버튼을 누르면 발생합니다.
차량으로부터 30m 거리. 드론은 수색을 시작하기 전에 8m 높이까지 하강합니다.



착륙 순서 시작됨 - 착륙 구역 검색 중

- 차량이 이동 중이고 8초 후에도 착륙 영역을 획득할 수 없는 경우 드론은 자동으로 감소된 속도로 착륙합니다. FreeFlight 7에서는 드론의 위치를 조정하라는 메시지를 표시합니다.
- 차량이 정지에 있으면 드론은 착륙 지점을 탐색하면서 계속 하강합니다. 착륙 구역을 확보할 수 없는 경우 FreeFlight 7에서는 드론의 위치를 조정하라는 메시지를 표시하고 드론은 차량 위치를 추적하면서 착륙합니다.

드론이 착륙 영역을 획득하면 화면 중앙 상단에 정밀 착륙이 표시됩니다.
공고.



정밀 착륙 활성화

ANAFI Ai의 최종 접근 신호입니다. 거기에서 8m 높이에서 착륙 지점까지 약 1m/s로 꾸준히 하강합니다.

- 차량의 방향을 안정시키고 차량의 속도를 25 이하로 일정하게 유지하세요.
km/h(15.5mph).

ANAFI Ai가 안전하게 착륙할 때까지 문제가 발생하는 경우(예: GPS 손실, 도로 충돌, 돌풍, 물이 너무 고르지 못한 경우 등) 추력 명령을 회수하고 드론이 상승하도록 하여 차량 착륙을 중단할 수 있습니다.).

- 차량 임무 착륙을 항상 주의 깊게 모니터링하고 제어하십시오. 모션 착륙 조건이 확실하지 않은 경우, 보다 안전한 착륙을 수행하기 위해 주저하지 말고 잠시 차량을 정지하십시오.

참고: 차량 임무 착륙 순서는 차량과 차량 주변 사이의 대비가 강할 때, 특히 강한 햇빛에 노출될 때 덜 효과적입니다. 예를 들어 화창한 날에 다음과 같은 경우에는 ANAFI Ai가 차량과 착륙 구역을 식별하지 못할 수 있습니다.

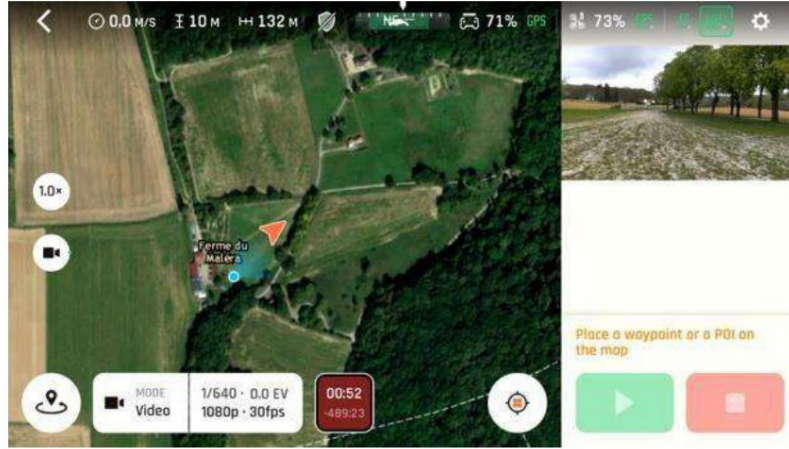
- 차량은 어두운 호수 위의 흰색 보트입니다.
- 차량은 눈으로 뒤덮인 지상의 검은색 차량입니다.

대비를 줄려면 차량에 요소(페인트, 보드, 무반사지 등)를 추가하여 착륙 지점과 차량이 노출 부족/과다 노출이 되지 않도록 하세요. Parrot은 Parrot 착륙 패드와 같은 독특한 흑백 이륙/착륙 플랫폼에서 차량 임무 비행을 시작할 것을 권장합니다. 여기서 Parrot 랜딩패드를 다운로드하고 인쇄할 수 있습니다 .

임무: 터치 & 플라이 터치

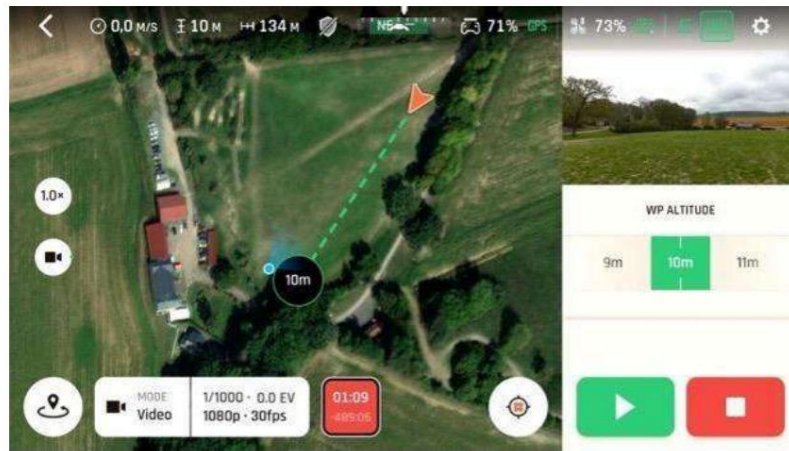
& 플라이: 웨이포인트 웨이포

인트 (WP) 터치 & 플라이 모드를 사용하면 ANAFI Ai를 지도의 어느 지점으로나 비행할 수 있습니다. 조종 모드 (PILOTING MODE) 상자 메뉴 에서 터치 앤 플라이(Touch & Fly)를 탭합니다 . 주변 지도가 전체 화면으로 열립니다. ANAFI Ai로 캡처한 실시간 이미지는 화면 오른쪽 상단에 최소화됩니다.



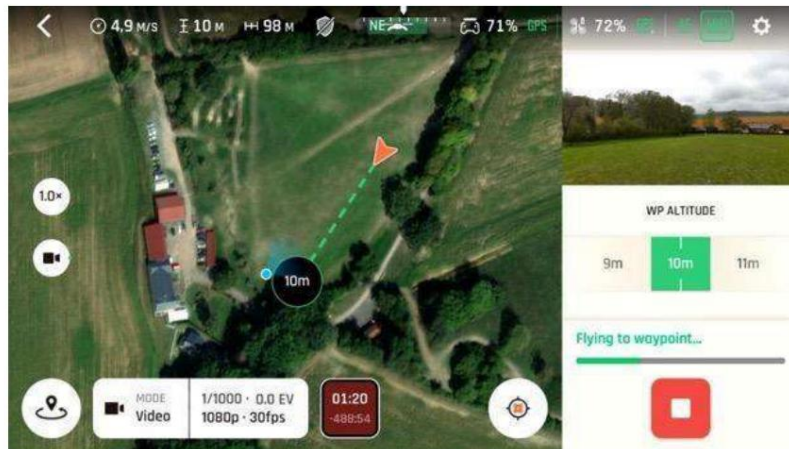
터치 앤 플라이 인터페이스

ANAFI Ai의 목적지를 선택하려면 지도의 한 지점을 한 번 탭하세요. 드론은 녹색 테두리가 있는 검은색 원으로 표시된 이 지점을 향해 회전합니다. 화면 오른쪽의 슬라이더를 사용하여 드론의 WP ALTITUDE를 설정합니다.



터치 앤 플라이 WP 구성

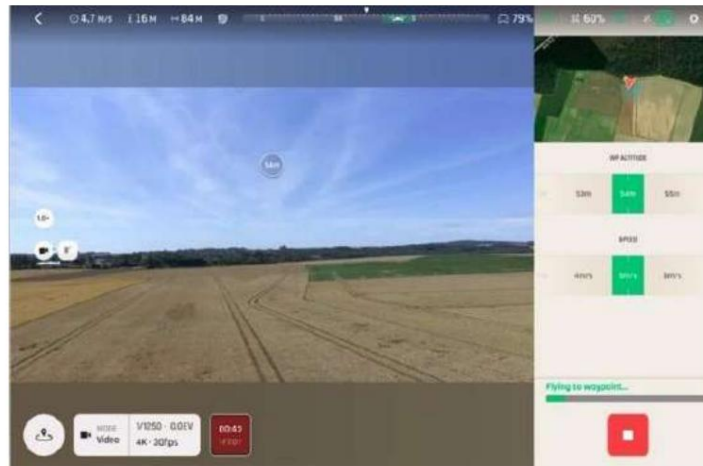
인터페이스 오른쪽 하단에 있는 녹색 재생 버튼을 탭하면 ANAFI Ai를 정의된 WP(위치 및 높이) 방향으로 보냅니다.



Touch & Fly - WP를 향해 날아가는 드론

지도에 웨이포인트가 설정되면 실시간 이미지 창을 탭하여 전체 화면으로 표시할 수 있습니다. 웨이포인트는 중앙에 표시됩니다.

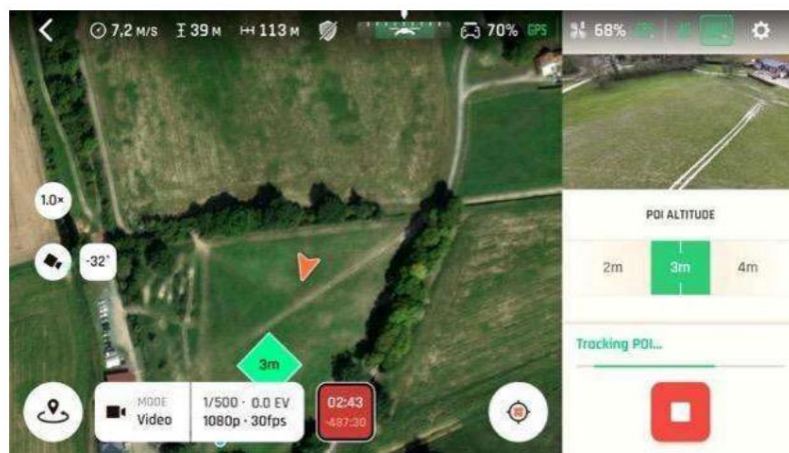
그런 다음 실시간 이미지를 탭하거나 웨이포인트를 끌어서 놓아 새 위치를 설정할 수 있습니다. 새로운 웨이포인트 위치는 드론을 중심으로 하고 드론과 마지막 웨이포인트 사이의 거리를 반경으로 하는 원통형으로 설정됩니다.



터치 앤 플라이 - 라이브 이미지의 WP

터치 앤 플라이: POI

관심 지점(POI) 터치 앤 플라이 모드를 사용하면 특정 지점을 지도 중앙에 유지하면서 지도의 어느 지점이든 ANAFI Ai를 비행할 수 있습니다. 조종 모드 상자에서 Touch & Fly를 탭합니다. 주변 지도가 전체 화면으로 열립니다. ANAFI Ai로 캡처한 실시간 이미지는 화면 오른쪽 상단에 최소화됩니다.



터치 앤 플라이 - POI 추적

ANAFI Ai에 대한 POI를 생성하려면 지도의 한 지점을 길게 누르세요. 이 지점은 흰색 테두리가 있는 녹색 사각형으로 표시됩니다. POI ALTITUDE를 설정하려면 화면 오른쪽의 슬라이더를 사용하세요.

지도에 POI가 설정된 경우 라이브 이미지 창을 탭하면 전체 화면으로 표시됩니다. POI는 중앙에 표시됩니다.

그런 다음 실시간 이미지를 탭하거나 POI를 끌어서 놓아 새 위치를 설정할 수 있습니다. 새로운 POI 위치는 이전 POI와 높이가 같은 수평면에 설정됩니다.



Touch & Fly - 라이브 영상의 POI

POI 주변으로 ANAFI Ai를 비행하세요. 드론은 POI를 프레임 중앙에 유지합니다.

Parrot Skycontroller 4의 오른쪽 조이스틱을 왼쪽으로 밀면 ANAFI Ai가 POI를 시계 방향으로 회전합니다.

Parrot Skycontroller 4의 오른쪽 조이스틱을 오른쪽으로 밀면 ANAFI Ai가 POI를 시계 반대 방향으로 회전합니다.

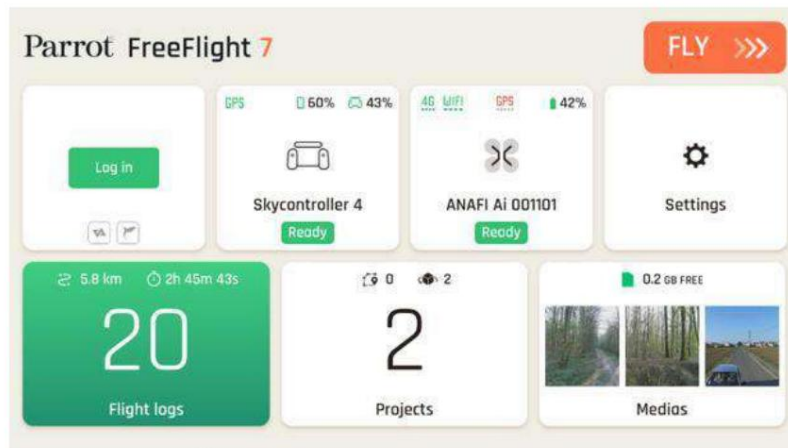
Touch & Fly POI 모드가 활성화되면 ANAFI Ai가 짐벌 기울기를 관리하여 POI를 프레임에 유지합니다. 따라서 이 모드에서는 Parrot Skycontroller 4의 왼쪽 트리거가 비활성화됩니다. 그러나 올바른 트리거를 사용하면 확대/축소를 계속 제어할 수 있습니다.

Touch & Fly POI 모드 에서 명령을 놓으면 ANAFI Ai가 호버링하여 POI를 프레임 중앙에 유지합니다. POI 팔로우를 종료하려면 빨간색 배경에 흰색 사각형(STOP 버튼)은 HUD의 오른쪽 하단에 있습니다.

비행 기록 및 프로젝트 관리

ANAFI Ai 생태계의 제로 데이터 모드를 활성화하지 않은 경우 FreeFlight 7은 비행 로그를 유지하고 대시보드에서 프로젝트 (비행 계획 및 사진 측량)를 쉽게 관리할 수 있도록 해줍니다.

이 섹션에서는 해당 인터페이스에 대해 설명합니다.

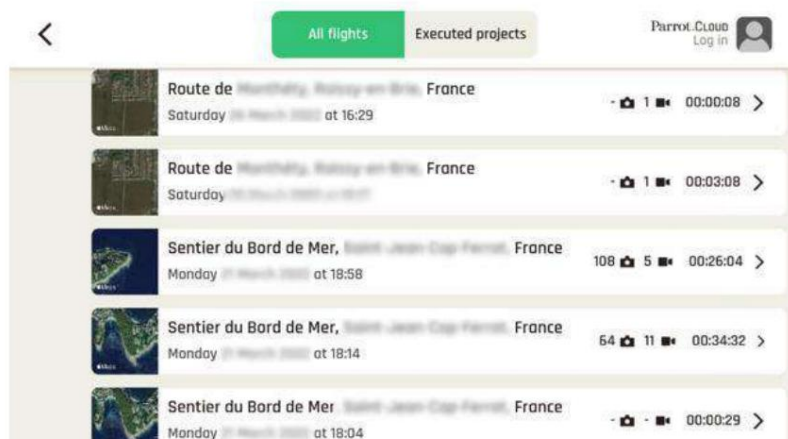


FreeFlight 7 대시보드

비행 로그 대

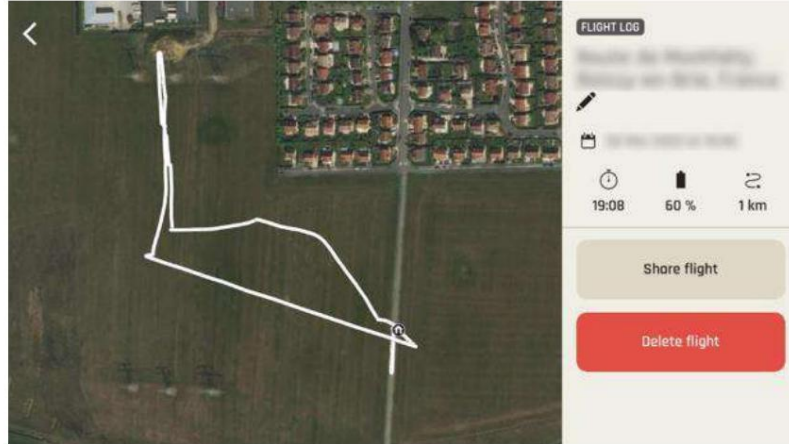
시보드의 비행 로그 타일에는 기록된 비행 수, 해당 비행 거리 및 해당 비행 시간이 표시됩니다.

타일을 탭하면 비행 기록에 액세스할 수 있습니다.



모든 항공편 목록

이 인터페이스에서는 모든 비행 과 실행된 프로젝트라는 두 가지 탭 사이를 전환할 수 있습니다.



개별 비행 기록

항공편을 탭하여 엽니다. 이 화면에서 다음을 수행할 수 있습니다.

- 항공편 이름을 편집하려면 편집을 탭하세요.
- 항공편의 시간, 날짜 및 세부 정보를 확인하세요.
- 항공편 공유를 탭하면 모든 iOS 공유 옵션을 통해 공유할 수 있습니다.
- 개별 항공편을 삭제하려면 항공편 삭제를 탭합니다. 삭제하려면 선택을 확인해야 합니다.

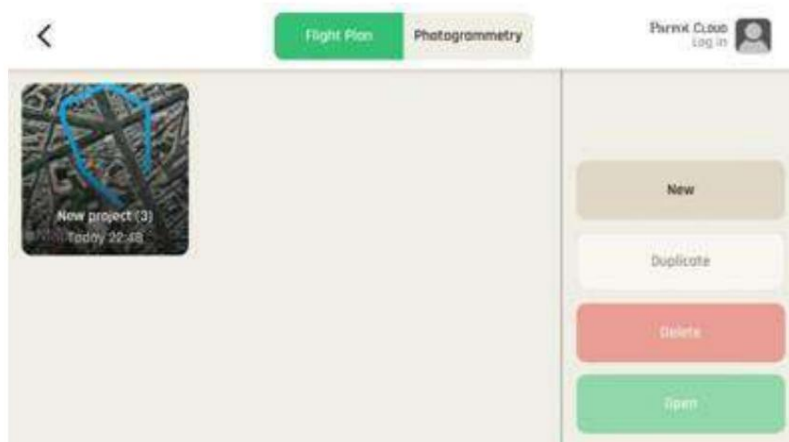
왼쪽에서는 슬라이드, 확대/축소, 주변 지역 지도 탐색이 가능합니다. 당신의 항공편의.

항공편 목록으로 돌아가려면 < 뒤로를 탭하세요 .

프로젝트

대시보드의 프로젝트 타일에는 총 프로젝트 수가 표시됩니다. 기록된 비행 계획 수에 대한 세부 정보를 표시하는 비행 계획 탭과 기록된 사진 측량 임무 수를 표시하는 사진 측량 탭 사이를 전환할 수 있습니다 .

프로젝트 타일을 탭하여 프로젝트에 액세스하세요.



비행 계획 프로젝트

앱은 저장된 비행 계획을 먼저 표시합니다. 비행 계획이 프로그래밍되지 않은 경우 목록은 비어 있습니다. 처음으로 인터페이스에 액세스합니다.

비행 계획 미션 인터페이스에서 새 프로젝트를 생성하려면 새로 만들기를 탭하세요 .

프로젝트를 눌러 선택하면 다음 옵션이 나타나거나 활성화됩니다.

- 프로젝트 이름을 편집하려면 편집을 탭하세요 . • 프로젝트를 복제합니다 .
- 프로젝트를 삭제합니다 .
- 프로젝트를 엽니다 (목록에서 직접 프로젝트를 두 번 탭하면 비행 계획 임무 인터페이스).

사진 측량 프로젝트에 액세스하려면 사진 측량 탭을 탭하세요 .



사진 측량 프로젝트

사진측량 미션 인터페이스에서 새 프로젝트를 생성하려면 신규를 탭하세요 .

프로젝트를 눌러 선택하면 다음 옵션이 나타나거나 활성화됩니다.

- 프로젝트 이름을 편집하려면 편집을 탭하세요 . - 프로젝트를 복제하세요 .
- 프로젝트를 삭제합니다 . - 프로젝트를 엽니다 (목록에서 직접 프로젝트를 두 번 탭하여 사진 측량 미션 인터페이스에서 열 수 있습니다).

대시보드로 돌아가려면 < 뒤로를 탭하세요 .

유지 관리 및 문제 해결

이 섹션에서는 드론을 유지 관리하고 ANAFI Ai를 사용하면서 발생할 수 있는 대부분의 문제를 해결하는 기본 절차를 설명합니다. 또한, 드론 및 컨트롤러 재설정 절차는 운영자 또는 운영 구조를 변경하기 전에 유용할 수 있습니다.

프로펠러 블레이드 교체 프로펠

러 블레이드는 섬세한 장비이며 비행 무결성을 유지하는 데 중요한 역할을 합니다. 외부 요소(벽, 나뭇가지 등)와의 사소한 접촉에도 눈에 보이지 않는 손상이 발생할 수 있습니다. 안전을 위해 ANAFI Ai는 프로펠러 블레이드 중 하나에 충격이 가해질 경우 모터를 즉시 차단하도록 프로그래밍되어 있습니다. 드론을 항상 조심스럽게 조종하세요.

팁: 프로펠러 블레이드가 주변 환경과 약간이라도 접촉된 경우 교체하십시오. 예정된 유지 관리의 일환으로 비행 시간 50시간마다 프로펠러 블레이드를 교체하십시오.

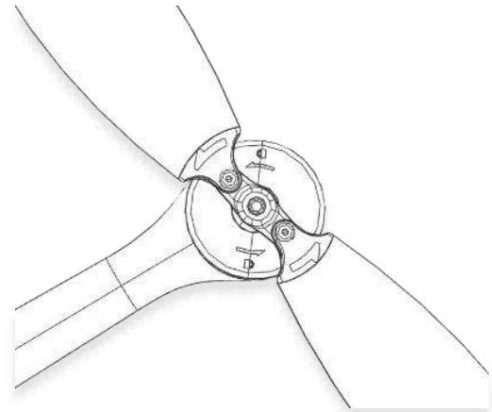
ANAFI Ai 프로펠러 블레이드는 도구 교체 없이 즉각적으로 설계되었습니다. 프로펠러 블레이드를 교체하려면 다음 절차를 따르십시오.

1. 교체가 필요한 블레이드를 지지하는 암을 펼칩니다.
2. 프로펠러의 모터(동근 회전부분)를 왼손 엄지손가락과 검지로 잡습니다.
손가락.
삼. 블레이드를 펼치고 모터에 나사가 고정된 부분을 블레이드 사이에 집어 넣습니다.
오른쪽 엄지손가락과 검지손가락으로 칼날을 치세요.

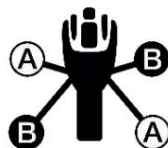
A. 블레이드: 중고/손상된 A 블레이드(앞면 왼쪽 및 뒷면 오른쪽)를 시계 반대 방향으로 풀고 새 블레이드를 시계 방향으로 조입니다.



B. 블레이드: 중고/손상된 B 블레이드(후면 왼쪽 및 전면 오른쪽)를 시계 방향으로 풀고 새 블레이드를 시계 반대 방향으로 조입니다.



다음 비행을 위해 ANAFI Ai를 설정하기 전에 블레이드가 다음 다이어그램을 준수하는지 확인하십시오.



프로펠러 블레이드와 ANAFI Ai 스마트 배터리를 별도로 구매하실 수 있습니다. 여기에서 ANAFI Ai 예비 부품 리셀러를 찾아보세요.

모든 시스템 재부팅

생태계가 예상대로 작동하지 않는 경우 첫 번째 절차는 생태계의 모든 요소의 전원을 끄고 재부팅하는 것입니다.

- 장치(FreeFlight 7을 닫고 재부팅); • 스카이컨트롤러 4;
- 아나피 Ai

FreeFlight 7 재설치 나중에

FreeFlight 7을 삭제하고 다시 설치해야 하는 경우 모든 미디어가 애플리케이션과 함께 삭제되므로 장치의 모든 FreeFlight 7 미디어를 백업해야 합니다.

ANAFI Ai 재설정 ANAFI

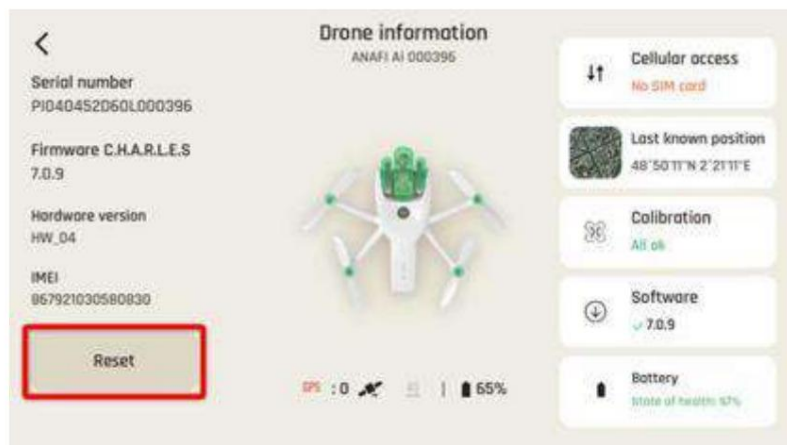
Ai를 재설정하면 드론이 최신 펌웨어 업데이트로 되돌아갑니다. 드론의 모든 미디어, 로그 및 자격 증명을 정리합니다. 이러한 이유로 드론 메모리를 모두 백업했는지 확인하세요.

ANAFI Ai를 재설정하기 전 FreeFlight 7 미디어.

ANAFI Ai를 재설정하려면 LED 중 하나가 빨간색으로 깜박일 때까지 드론의 전원 버튼을 약 10초 동안 누른 후 즉시 버튼을 놓습니다.

드론이 재부팅됩니다. 재설정이 성공했습니다.

FreeFlight 7의 ANAFI Ai 페이지에 있는 재설정 버튼을 통해 동일한 절차를 수행할 수 있습니다.



FreeFlight 7 - ANAFI Ai 페이지의 재설정 버튼 위치

ANAFI Ai 끄기

ANAFI Ai의 전원 버튼을 약 5초 동안(모든 배터리의 LED가 꺼질 때까지) 길게 눌러 전원을 끕니다.

일부 시각적 표시는 ANAFI Ai가 꺼지지 않는지 확인하는 데 도움이 될 수 있습니다.

1. 배터리의 LED 상태 - 켜져 있는지 꺼져 있는지 여부.
2. 짐벌이 안정된 경우 ANAFI Ai는 계속 켜져 있습니다.
3. 중앙 상단 팬이 작동 중입니다.
4. 측면 LED가 계속 깜박입니다.

ANAFI Ai의 전원이 완전히 꺼졌는지 확인하려면 드론 본체에서 배터리를 제거하세요(프로펠러가 작동하지 않고 드론이 땅에 안전하게 착륙했는지 확인하세요).

Skycontroller 4 재설정 Skycontroller

4를 재설정하면 컨트롤러가 최신 펌웨어 업데이트로 되돌아갑니다. 모든 로그와 자격 증명을 정리하고 원래 생체계의 Wi-Fi SSID와 비밀번호를 복원합니다.

Skycontroller 4를 재설정하려면 드론에 연결되어 있지 않은지 확인하세요. 그렇지 않으면 드론이 이륙 시퀀스를 시작합니다.

컨트롤러의 이륙/착륙, 광학 재설정, 미디어 녹화 버튼을 15초 동안 누른 후 3개의 버튼을 놓습니다. ●

참고: LED는 10초 후에 깜박이기 시작하지만 버튼을 5초 더 누르고 있어야 합니다.

Skycontroller 4가 재부팅됩니다. 재설정이 성공했습니다.

드론이 연결된 상태에서도 Reset을 통해 동일한 절차를 안전하게 수행할 수 있습니다.

FreeFlight 7의 Skycontroller 4 페이지에 있는 버튼입니다 .



FreeFlight 7 - Skycontroller 4 페이지의 재설정 버튼

스마트 배터리 재설정(알림)

다음과 같은 경우 배터리를 재설정해야 합니다.

- 배터리 동작이 "스마트 LiPo 배터리" 의 정보와 일치하지 않습니다.
이 가이드의 섹션,
- ANAFI Ai에 전원을 공급할 수 없습니다.

동봉된 케이블 중 하나를 사용하여 배터리를 전원에 연결한 다음 배터리의 전원 버튼을 15초 동안 누른 다음(LED의 동작에 관계없이) 버튼을 놓습니다. ●

배터리의 LED가 녹색과 빨간색을 번갈아가며 빠르게 깜박입니다. 재설정이 성공했습니다.

팁: 지속적인 성능을 보장하려면 300회 충전/방전 주기 후에 스마트 배터리를 교체하십시오.

ANAFI Ai 복구

위험한 상황이 발생하는 경우 다음 절차를 따르십시오.

1. Parrot Sky⁵Controller 4에서 RTH를 눌러 드론을 홈 위치로 되돌립니다.
2. 드론이 돌아오지 않으면 버튼을 눌러 자동 착륙을 시작해 보세요.
Parrot Skycontroller 4의 이륙/착륙 버튼.
3. ANAFI Ai 위치를 찾으십시오.
4. 이 사건이 마지막 사건을 기반으로 후속 위험한 상황을 야기하지 않는지 확인하십시오.
알려진 위치.
5. 통제력 상실로 인해 사람이 부상을 입을 것이라는 합리적인 예상이 있는 경우
응급 서비스에 연락하세요.



위험한 상황으로 인해 ANAFI Ai의 정상적인 사용이 존중되지 않는 상황이 발생할 수 있습니다.
체크리스트 부록 1에 설명된 운영 요구 사항을 읽고 준수하십시오.

4G 연결 문제

4G 연결 문제의 원인은 다음과 같습니다.

- 드론에는 SIM 카드가 없습니다.
- 드론의 SIM 카드 코드를 입력하지 않았습니다.
- 드론의 4G 연결이 활성화되지 않았습니다.
- 귀하의 휴대폰은 인터넷에 접속할 수 없습니다.
- 4G 연결이 설정되지 않았습니다.

이러한 경우 FreeFlight 7 연결 인터페이스는 문제의 원인을 알려줍니다.

그렇지 않으면 인터페이스에 지원 요청 옵션이 표시됩니다.

지원 요청을 탭하면 대화 상자가 나타납니다. 다음 정보를 입력해야 합니다.

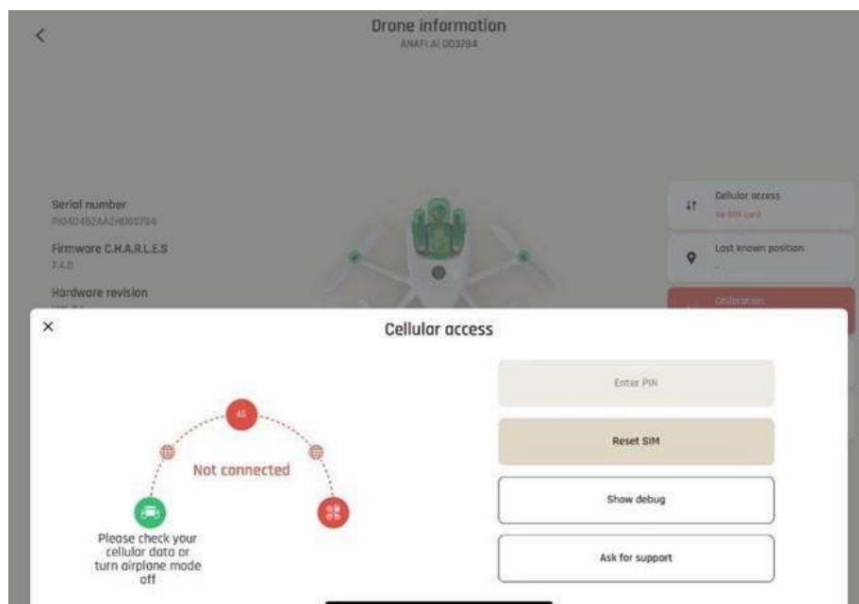
- 스마트폰 SIM 카드 사업자 이름
- 전화번호 또는 이메일
- 국가

다음 필드의 경우 2가지 옵션 중 하나를 선택하세요.

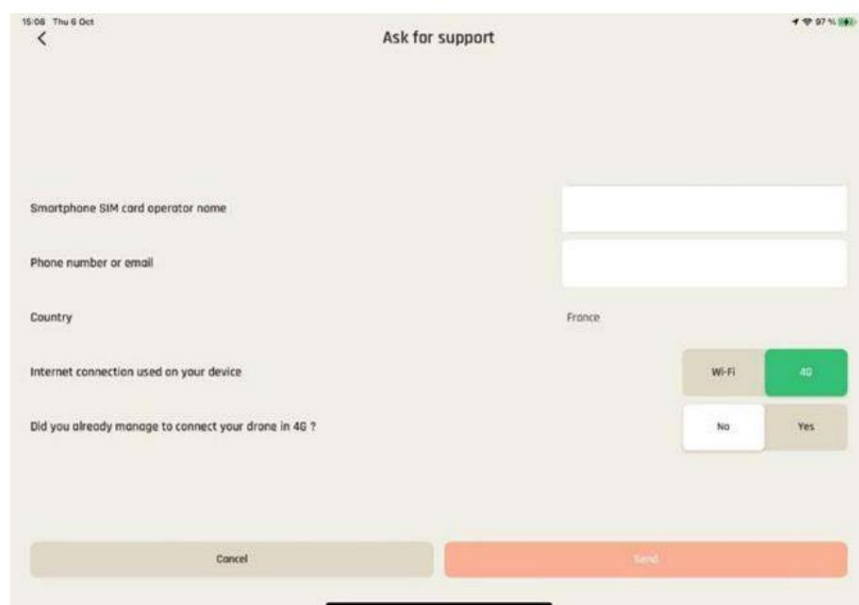
- 장치에서 사용되는 인터넷 연결 • 이미 4G로 드론을 연결했습니까?

보내기를 탭하면 Parrot과의 데이터 공유를 수락해야 합니다.

그러면 앱을 통해 당사 기술팀을 위한 티켓을 생성할 수 있습니다. Parrot이 문제 해결을 위해 연락드릴 것입니다.



연결 오류



지원 인터페이스 요청

드론 수명 종료

이 제품을 재활용하는 방법에 대한 보안 정보를 찾으려면 포장 안에 제공된 비행 안전 가이드 매뉴얼을 참조하세요.

프로펠러 블레이드와 운반 상자는 플라스틱으로 만들어졌으며 재활용 쓰레기통에 폐기할 수 있습니다.

모든 전자 장치(ANAFI Ai, Parrot Skycontroller 4, 스마트 배터리)는 재활용을 위해 수거 장소(예: 상점, 재활용 센터)에 반환되어야 합니다. 이는 다음 로고로 표시됩니다.



부록 1: 운영 체크리스트

업데이트 및 보정

장치.....	시스템적으로 최신 상태
프리플라이트 7.....	시스템적으로 최신 상태
앵무새 스카이컨트롤러 4.....	시스템적으로 최신 상태
아나피 아이.....	시스템적으로 최신 상태
자기 교정.....	좋아요
Parrot Skycontroller 4 보정.....	좋아요
짐벌 보정.....	좋아요
수평 교정(예외).....	좋아요
장애물 회피 교정.....	좋아요

Parrot Skycontroller 4 및 Anafi Ai OFF

Arms.....	펼쳐진, 잠긴
팔 기계 채찍.....	없음
렌즈 캡 육.....	끄다
안 점검 드론 및 짐벌.....	좋아요
프로펠러 확인.....	안전하고, 자유롭게, 완전히 나사로 고정되어 있음
Parrot Skycontroller 4 확인.....	알겠습니다. 100% 충전되었습니다.
Parrot Skycontroller 4 케이블에 연결된 터미널을 확인하십시오.....	OK
Anafi Ai의 배터리.....	안전한, 잠긴, 충전된
장치 배터리.....	예, 충전되었습니다
마이크로SD 카드.....	충분한 메모리로 삽입됨

Parrot Skycontroller 4 및 Anafi Ai ON Parrot

Skycontroller 4.....	질은 파란색 LED Anafi Ai로 깜박이는 불
빛.....	ON, 짐벌 OK
장치.....	켜짐, Wi-Fi 꺼짐
장치/C2 링크.....	FreeFlight 7 출시, 이미지 피드 확인
RTH 매개변수.....	세트
최대 고도.....	세트
최대 거리.....	세트
이미지 설정.....	좋아요
글로벌 반응성.....	세트
수직 속도.....	세트
회전 속도.....	세트

이륙 전

장치 GPS.....	신호 빨간색/녹색
비행 모드.....	수동
날씨.....	체크하고 OK
목적지 구역.....	분명한
드론 상태.....	체크됨
이륙/착륙 명령.....	이륙하다

이륙 후

정확한 홈 세트좋아요
비행 명령 확인.....확인 짐벌 확
인 확인 비디오 피
드좋아요
비디오 지연.....좋아요
드론 상태확인하다

착륙 전 비행 모

드.....수동 날
씨좋아요
랜딩 존드론 상태 지우
기확인하다
이륙/착륙 명령.....땅

착륙 후 엔진을 끄

십시오OFF 드론 상
태확인하다
팔 기계 채찍.....없음
육안 점검 드론 및 짐벌.....확인 프로펠러를 확인하십시오
오.....안전하고 나사가 조여져 있지 않은 상태 배터
리.....온전함, 꺼짐 렌즈
캡.....ON Anafi Ai의 배터
리.....Micro SD 카드가 분리되어 저장되었습니
다.....케이블을 보관해 두었습니
다.....보관됨