

RONIN 2

Quick Start Guide

快速入门指南

快速入門指南

クイックスタートガイド

퀵 스타트 가이드

Kurzanleitung

Guia de início rápido

Guide de démarrage rapide

Guida di avvio rapido

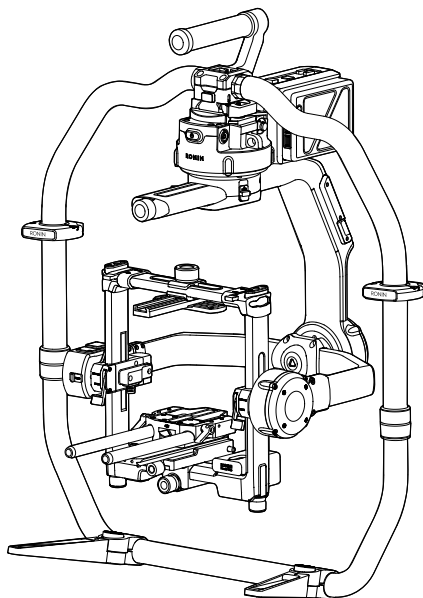
Snelstartgids

Guia de início rápido

Guia de Início Rápido

Краткое руководство пользователя

V1.0 2017.10

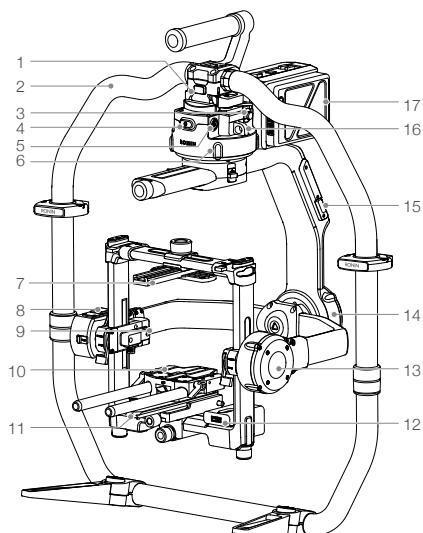


Contents

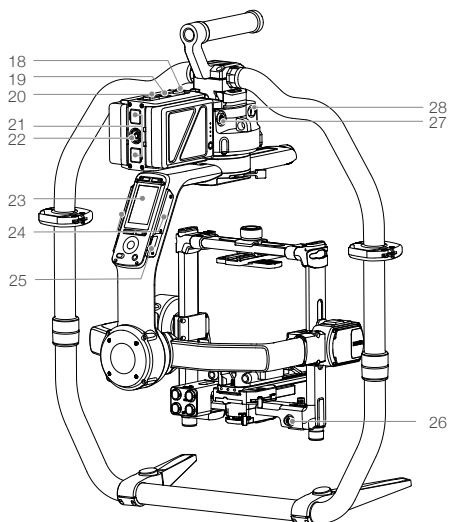
EN	Quick Start Guide	2
CHS	快速入门指南	9
CHT	快速入門指南	16
JP	クイックスタートガイド	23
KR	퀵 스타트 가이드	30
DE	Kurzanleitung	37
ES	Guía de inicio rápido	44
FR	Guide de démarrage rapide	51
IT	Guida di avvio rapido	58
NL	Snelstartgids	65
PT-PT	Guia de início rápido	72
PT-BR	Guia de Início Rápido	79
RU	Краткое руководство пользователя	86

Ronin 2 Diagram

EN

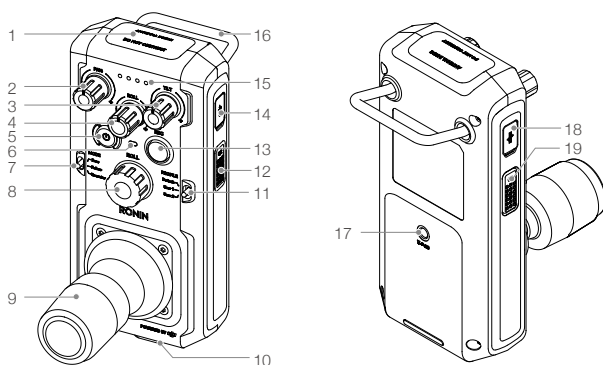


1. Gimbal Dovetail Mount
2. RONIN™ 2 Grip
3. SDI-Out Port
4. Power Button
5. 14.4 V Accessory Power Port
6. Pan Motor
7. Camera Top Cross Bar
8. Built-in GPS
9. SDI-In Port
10. 15 mm Rod and Focus Rod Mount
11. Camera Base Plate
12. Power Hub
13. Tilt Motor
14. Roll Motor
15. USB Type-C Port
16. Safety Hole
17. Battery Mount/Intelligent Battery



18. Battery Mount Release Button
19. Secondary Power Button
20. Battery Eject Buttons
21. 14.4 V P-Tap Port
22. 22.8 V DC-Out Port
23. Built-in Touch Panel
24. Built-in Antennas
25. D-Bus Port
26. 14.4 V Accessory Power Port
27. DC-In Port
28. 14.4 V Accessory Power Port

Remote Controller



- | | | |
|---------------------------------|---------------------------|---------------------------------------|
| 1. Built-in Antenna | 8. Roll Knob | 15. Battery Level Indicators |
| 2. Pan Axis Speed Control Knob | 9. Control Joystick | 16. Handle |
| 3. Tilt Axis Speed Control Knob | 10. Neck Strap Attachment | 17. Accessory Mounting Port (1/4"-20) |
| 4. Roll Axis Speed Control Knob | 11. Profile Switch | 18. CAN Port |
| 5. Power Button | 12. C2 Button | 19. C1 Button |
| 6. Status LED | 13. Record Button | |
| 7. Mode Switch | 14. USB Type-C Port | |

Getting Started

A. Download the Ronin 2 App and Watch the Tutorials.

Search for "Ronin 2" in the App Store or Google Play and follow the instructions for installation. Watch the tutorial on the official DJI website.
<http://www.dji.com/ronin-2>



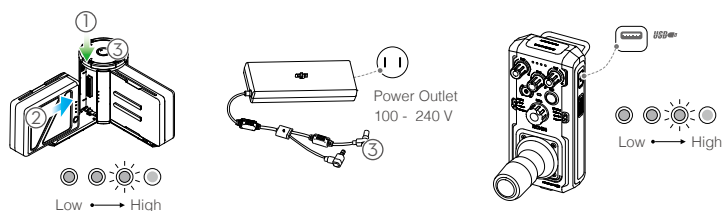
Ronin 2 App

B. Charge the Batteries

Use the provided Charging Hub to fully charge the Ronin 2 Intelligent Batteries before first time use.

- Press the Release button and open the corresponding charging port cover.
- Insert the Intelligent Battery into the charging port to begin charging.

Charge the Remote Controller using a USB charger via the USB Type-C port.



Charging Time: 1.5 hours

Press the Battery Level button once to check the battery level.

Charging Time: 2 hours (when charging at 2 A)

Press the Power button once to check the battery level. Press and hold to turn on/off.

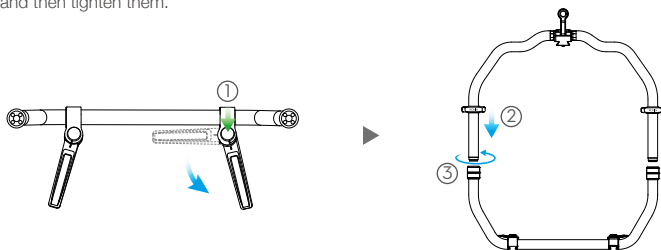


- When charging is complete, the battery level indicators will turn off and the Charging Hub's LED will turn green, sounding a signal.
- Be sure to press the Release button on top of the Charging Hub when removing the battery.

EN

Assembling the Ronin 2

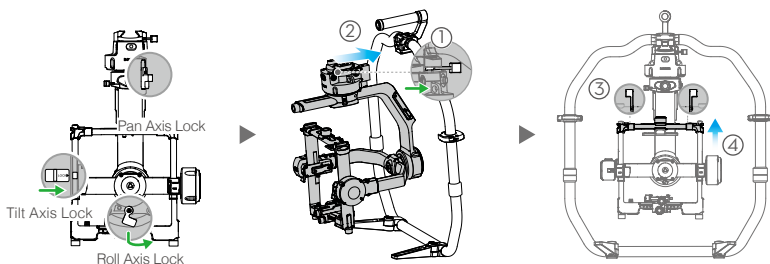
A. Press the button on the Grip Feet and extend them outwards. Attach the upper and lower parts of the Grip and then tighten them.



B. The pan, tilt, and roll axis are locked by default. Unlock the tilt and roll axis to adjust their positions as shown, then lock the tilt and roll axis again.

C. Toggle the lever (1) to the unlocked position. Next, attach the gimbal to the Grip (2) until the safety lock engages. Now lock the lever.

D. Unlock the levers (3) and remove the upper crossbar (4).

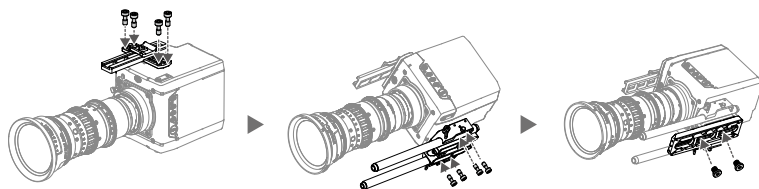


Mounting the Camera

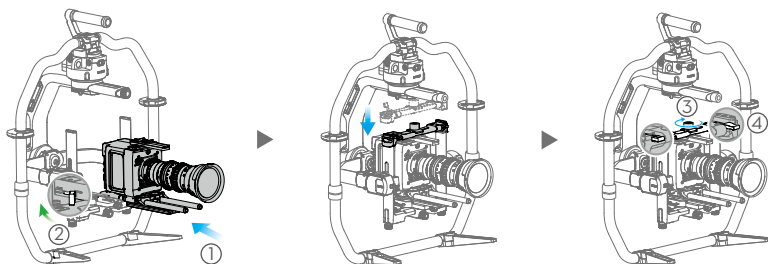
A. Attach the Camera Top Cross Bar to the camera.

B. Attach the 15 mm Rod and the Focus Rod Mount to the camera.

C. Attach the Camera Base Plate to the camera.



- D. Slide the camera ① into the mounting plate until the safety lock engages, then lock the lever ②.
- E. Attach the upper crossbar and tighten the securing knob ③ to the camera, then lock the levers ④.

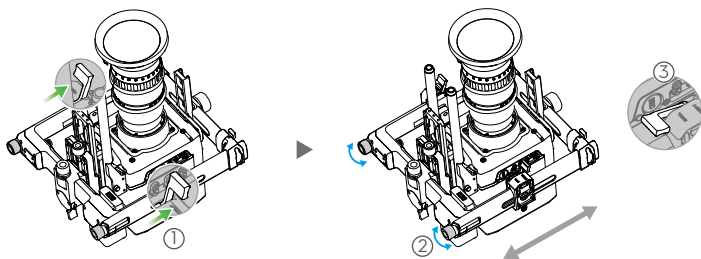


- The roll axis arm can be extended if there isn't sufficient mounting space for a large camera. Loosen the screws on both sides of the roll axis to pull out the arm.
- Before balancing the camera, connect the SDI cable and the camera's power cable, and install a Focus system.

Balancing

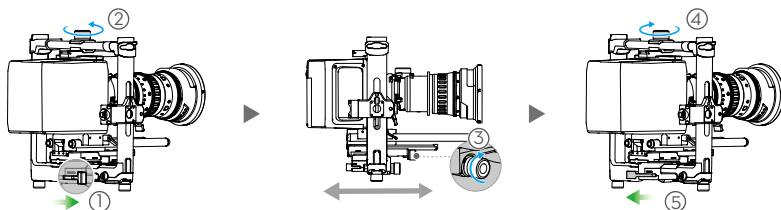
A. Balancing the Vertical Tilt

- Unlock the tilt axis. Rotate the tilt axis so that the camera lens is pointing up.
- Push up on the side levers ① to their unlocked position. Then adjust the camera's balance by turning the adjustment knob ②. Make adjustments until the camera appears balanced without tilting up or down.
- Tighten the levers ③.



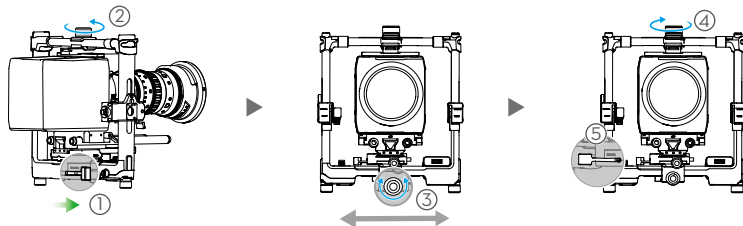
B. Balancing Depth for the Tilt Axis

- Rotate the tilt axis so that the camera lens is pointing forward.
- Toggle the lever ① to the unlocked position and then loosen the top securing knob ②. Adjust the camera's balance by turning the adjusting knob ③ until the camera remains still when rotating the tilt axis 45 degrees upwards or downwards.
- Tighten the securing knob ④ and toggle the lever ⑤ to the lock position.
- Lock the tilt axis.



C. Balancing the Roll Axis

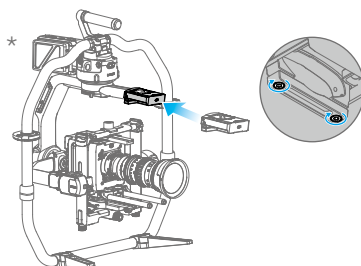
- Unlock the roll axis.
- Toggle the lever ① to the unlocked position, then loosen the top securing knob ②. Adjust the camera's position by turning the adjusting knob ③ until the camera remains still when rotating the tilt axis 45 degrees to the left or right.
- Tighten the securing knob ④ and toggle the lever ⑤ to the lock position.
- Lock the roll axis.



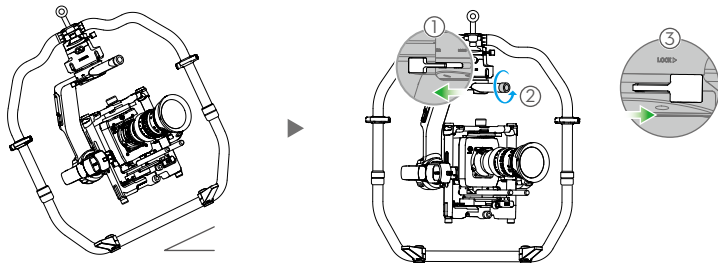
Recheck the tilt axis balance. Loosen the securing knob and adjust the camera's position if the tilt axis is not balanced.

D. Balancing the Pan Axis

- * It is recommended to mount the provided MotionBlock before balancing the pan axis when shooting in a high-speed situation for increased gimbal performance. Attach the MotionBlock to the pan axis and tighten the screws as shown.

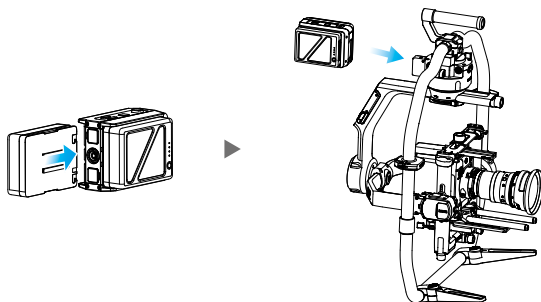


- Unlock the pan axis. Lift up one side of the Grip.
- Toggle the lever ① to the unlocked position, then adjust the camera's position by turning the adjustment knob ② until the camera remains still when rotating the pan axis 45 degrees while lifting up one side of the Grip.
- Tighten the lever ③.



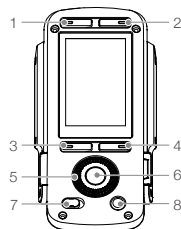
Powering on and Activating the Ronin 2

- Insert the Intelligent Batteries into the battery mount until the battery's Eject buttons are engaged.
- Attach the battery mount to the gimbal until the Release button is engaged.
- Make sure you unlock the pan, tilt, and roll axis before powering on the Ronin 2. Press and hold the Power button on the gimbal or battery mount to turn on the Ronin 2.
- On your mobile device, switch on Bluetooth and launch the Ronin App. With a secure internet connection, follow the onscreen instructions to activate Ronin 2 for the first time.



Built-in Touch Panel Settings

- Press the Mounting Mode Button to select a mounting mode. The screen will display Handheld (H), Car Mount (C), Aerial (A) or Tripod mode (T).
- Press the Follow Mode Button to select a follow mode. The screen will display Lock (L), Follow (F), FPV (P) or Recenter mode (R).
- Enter the Motor settings page and select Auto Tune. You can also manually adjust the Stiffness. Strength, Filter, and Control values are advanced settings and should only be adjusted with proper knowledge.
- Enter the SmoothTrack settings page to adjust Speed, Deadband, and Acceleration values for the pan, tilt, and roll axes separately.
- Enter the Remote settings page to adjust Deadband, Max Speed, and Smoothing values, for the pan, tilt, and roll axes individually and assign them to the remote controller.
- Enter the Settings page to adjust Bind Remote, Remote Frequency Band, Speaker, and Axis Mode. The Bluetooth password is available via the "More" tab.



- Mounting Mode Button
- Follow Mode Button
- Back Button
- Toggle Button
- Jog Wheel
- OK Button
- Lock Button
- Motor Pause Button

Bluetooth Connection Status

Remote Controller Signal Strength

GPS Signal

Motor Pause Mode

Axis Mode

Working Battery Number

60% : Battery Level

---	--	--	--

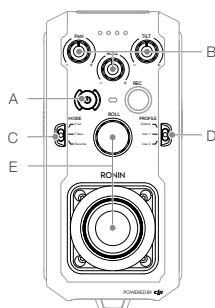
SmoothTrack			
Pan		Tilt	Roll
SmoothTrack		Push Pan	
ON		OFF	
Speed	Deadband	Accel	
20	5	20	

Remote		
Motion		Channel
Pan		
Deadband	Max Speed	Smoothing
10	50	15
Left	Right	
0	0	
Test Endpoint		

Settings			
General		Profile	More
Calibrate System			
Bind Remote	Remote Freq.		
Start	2.4Hz		
Speaker	Axis Mode		
ON	3-axis		

Remote Controller Operation

- Press and hold the power button to turn on the remote controller. The status LED will glow solid green, indicating that it is connected to the gimbal.
- Sets the control speed for each axis.
- Toggles through the various operation modes.
- Toggles the Profile switch to select preset parameters.
- Turn the Roll Knob to control roll axis movement. Push the Control Joystick up or down to control tilt axis movement. Push the Control Joystick left or right to control pan axis movement.



The status LED of the remote controller is disconnected from the gimbal when it glows solid red which will require a re-binding. Enter the Settings page via the built-in touch panel and select "Bind Device." Within the duration of 30 seconds, press C1+C2, and the Record Button simultaneously on the remote controller until you hear a continuous beep. The status LED will glow solid green once a successful connection is established.

Mechanical & Electrical Characteristics

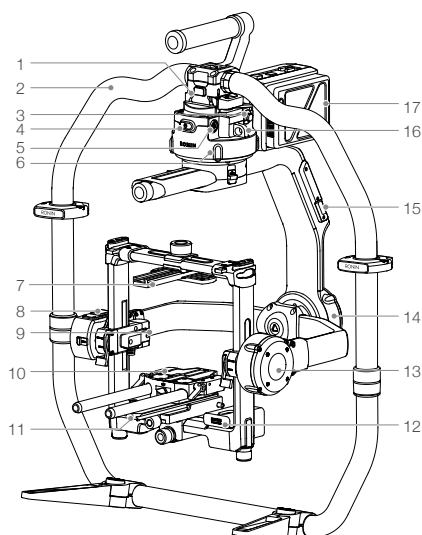
Weight	Including Grip: 14 lb (6.4 kg) Excluding Grip: 11 lb (5.0 kg)
Dimensions	Excluding Grip: 350 mm (W) × 416 mm (D) × 530 mm (H) Including Grip: 630 mm (W) × 416 mm (D) × 720 mm (H)
Input Power	Intelligent Battery: 4280 mAh-22.8 V
Working Current	Static current: ≈300 mA (@22.8 V) Dynamic current: ≈500 mA (@22.8 V) Locked motor current: Max 15 A (@22.8 V)
Operating Frequency	2.4-2.4835 GHz; 5.725-5.850 GHz
Transmitter Power (EIRP)	2.4 GHz FCC: ≤25 dBm; CE: ≤20 dBm; SRRC: ≤20 dBm 5.8 GHz FCC: ≤25 dBm; CE: ≤14 dBm; SRRC: ≤14 dBm
Operating Temperature	-4° to 122° F (-20° to 50° C)

For more information, read the User Manual:

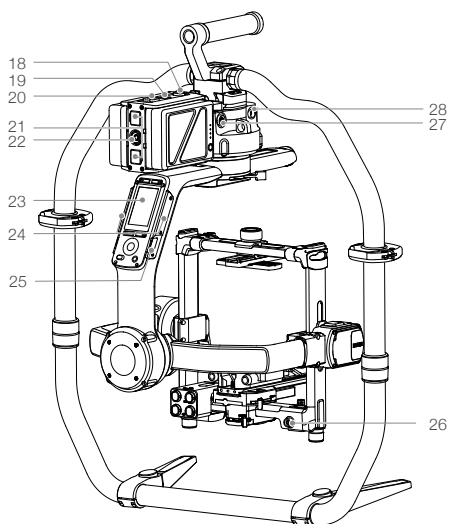
<http://www.dji.com/ronin-2>

※ This content is subject to change without prior notice.

认识 Ronin 2

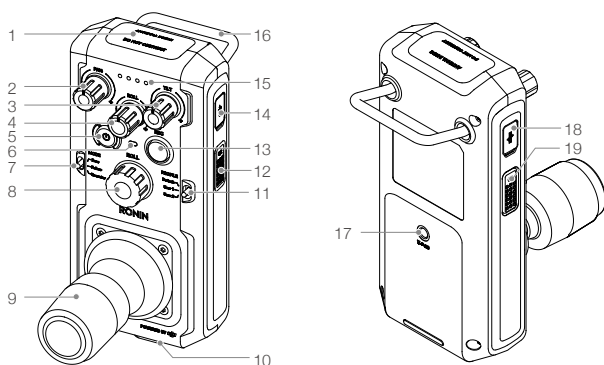


1. 云台快拆接口
2. 手持环
3. SDI-OUT 输出接口
4. 电源按键 1
5. 14.4 V 电源 / 配件输出接口
6. 平移轴电机
7. 摄影机顶部固定板
8. 内置 GPS
9. SDI-IN 输入接口
10. 15 mm 导管及固定组件
11. 摄影机底部固定板
12. 电源分配模块
13. 俯仰轴电机
14. 横滚轴电机
15. USB Type-C 接口
16. 安全绳挂孔
17. 电池仓 / 智能电池



18. 电池仓锁紧按键
19. 电源按键 2
20. 电池锁紧按键
21. 14.4 V P-Tap 接口
22. 22.8 V 直流输出接口
23. 云台控制面板
24. 内置天线
25. D-Bus 接口
26. 14.4 V 电源 / 配件输出接口
27. DC-IN 直流输入接口
28. 14.4 V 电源 / 配件输出接口

认识遥控器



- | | | |
|--------------|-------------------|----------------------|
| 1. 内置天线 | 8. 横滚轴旋钮 | 15. 电池电量指示灯 |
| 2. 平移轴速度控制旋钮 | 9. 摇杆 | 16. 提手 |
| 3. 俯仰轴速度控制旋钮 | 10. 吊带挂钩 | 17. 配件安装接口 (1/4"-20) |
| 4. 横滚轴速度控制旋钮 | 11. 配置切换开关 | 18. CAN 接口 |
| 5. 电源按键 | 12. C2 按键 | 19. C1 按键 |
| 6. 状态指示灯 | 13. 录影按键 | |
| 7. 跟随模式切换开关 | 14. USB Type-C 接口 | |

准备

A. 下载 RONIN™ 2 App 和观看教学视频

请在软件商店或使用移动设备扫描二维码下载 Ronin 2 App。

请在 DJI 官网观看 Ronin 2 教学视频

<http://www.dji.com/cn/ronin-2>



Ronin 2 App

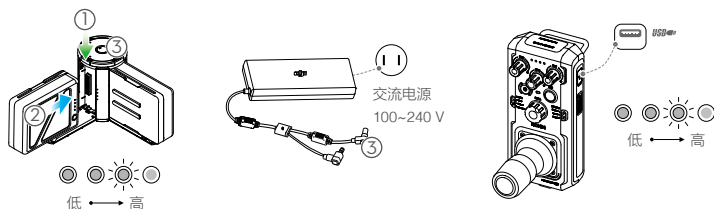
B. 充电

使用标配充电管家给智能电池充电。

a. 按下充电管家顶部按键，打开充电接口保护盖。

b. 对准电池与充电管家的电池导轨，插入电池。

使用 USB 充电器，通过遥控器 USB Type-C 接口给遥控器充电。



完全充满两块电池约需 1.5 小时。

短按一次电池电量开关查看电池电量。

完全充满约需 2 小时（充电电流为 2 A 时）。

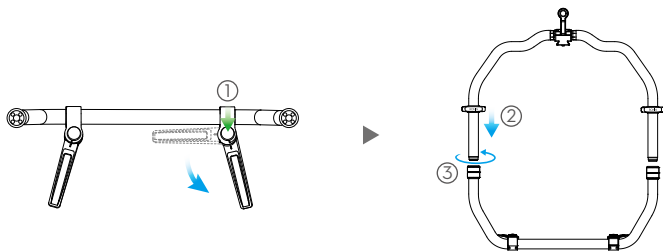
短按一次电源按键查看电量，长按电源按键开启遥控器。



- 智能电池电量指示灯全部熄灭且充电管家顶部的指示灯绿灯常亮表示电已充满，同时伴随声音提示。遥控器电量指示灯熄灭表示电已充满。
- 充电完成后，按住充电管家顶部，然后移除电池。

安装云台主体与手持环

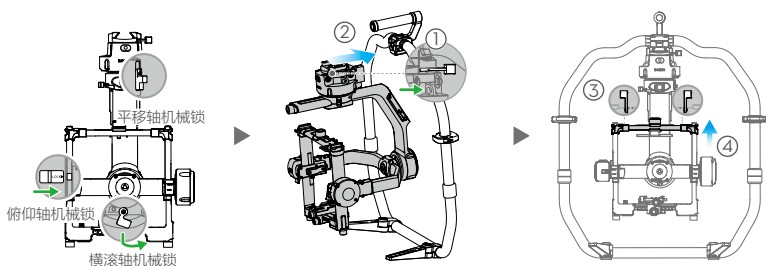
A. 按压手持环脚架圆形按钮，同时展开脚架；将手持环上下两部分衔接，旋转拧紧。



B. 云台主体出厂时平移、横滚、俯仰轴均为锁定状态，安装之前可先将横滚轴和俯仰轴解锁并调整图示状态，再分别锁住横滚轴和俯仰轴。

C. 打开锁扣 ①，按图示方向将云台主体水平嵌入手持环 ②。当安全锁弹起锁紧，扣紧锁扣。

D. 打开锁扣 ③，拆下上部横杆 ④，方便安装摄影机。

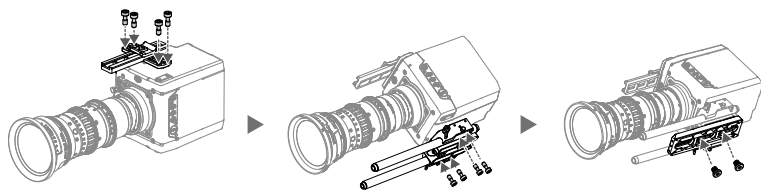


安装摄影机

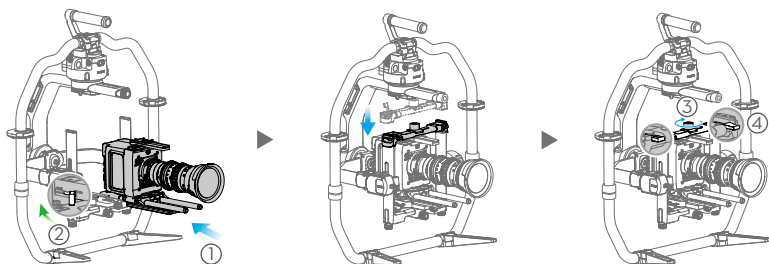
A. 安装摄影机顶部固定板。

B. 安装 15 mm 导管及固定组件。

C. 安装摄影机底部固定板。



- D. 将摄影机嵌入安装底座 ①，当安全锁弹起锁紧，扣紧锁扣 ②。
- E. 安装横杆，拧紧旋钮 ③，扣紧锁扣 ④，使其与摄影机顶部固定板固定。

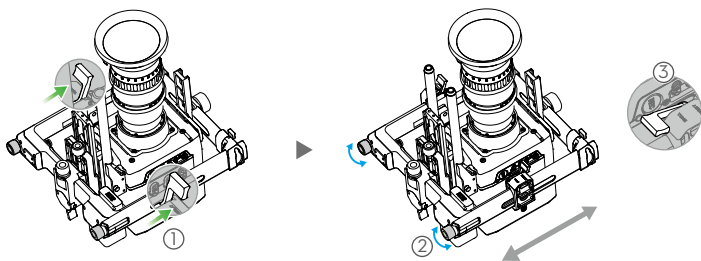


- 横滚轴力臂可伸缩，若发现摄影机安装空间不足，可拧松力臂两侧螺丝后伸长力臂。
- 摄影机安装完成后，请先连接 SDI 视频线与摄影机供电线，安装跟焦器并连接供电接口后再进行平衡调节。

平衡调节

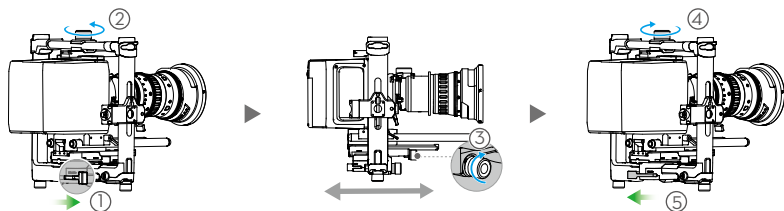
A. 俯仰轴的垂直平衡调节

- 解锁俯仰轴。翻转摄影机使得镜头垂直朝上。
- 打开锁扣 ①，旋转左右微调旋钮 ② 调整摄影机位置。
- 锁紧锁扣 ③。摄影机镜头垂直朝上时能稳定停留代表已调节平衡。



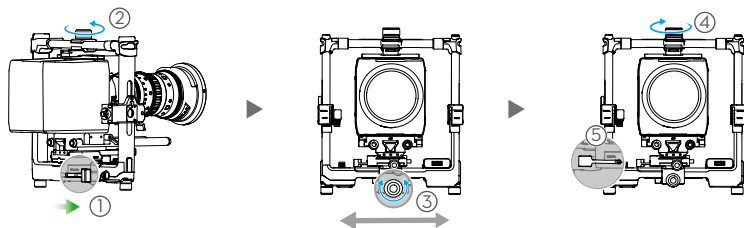
B. 俯仰轴的前后平衡调节

- 翻转摄影机使镜头朝前。
- 打开锁扣 ①，拧松固定旋钮 ②。旋转微调旋钮 ③ 调整摄影机位置。
- 拧紧固定旋钮 ④，锁紧锁扣 ⑤。使摄影机向上或向下倾斜 45°，若摄影机能稳定停留，表示已调节平衡。
- 锁定俯仰轴。



C. 横滚轴的平衡调节

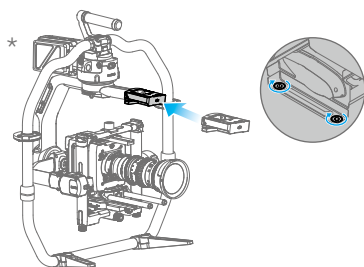
- 解锁横滚轴。
- 打开锁扣 ①，拧松固定旋钮 ②。旋转微调旋钮 ③ 调整摄影机位置。
- 拧紧固定旋钮 ④，锁紧锁扣 ⑤。使摄影机向左或向右倾斜 45°，若摄影机能稳定停留，表示已调节平衡。
- 锁定横滚轴。



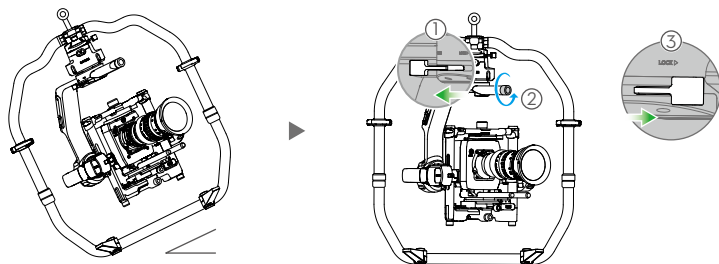
横滚轴调平过程中，拧松固定旋钮的时候可能由于重力原因造成摄影机前后位移，此时需检查俯仰轴平衡状态。若不平衡，拧松固定旋钮，修正产生的位移即可。

D. 平移轴的平衡调节

- * 在车载或航拍等高速场景拍摄时，建议先安装高速拍摄吸振器，再调节平移轴平衡。按图示套入吸振器，拧紧螺丝即可。

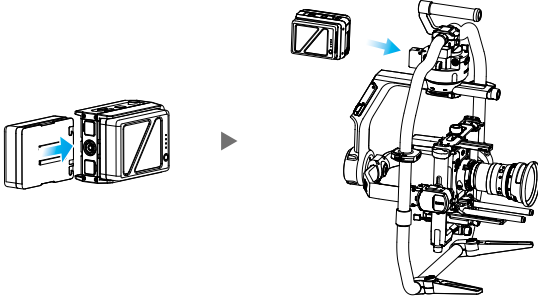


- 解锁平移轴。抬起手持环一侧，观察摄影机倾斜方向。
- 打开锁扣 ①，旋转平移轴微调旋钮 ② 调整摄影机位置。
- 锁紧锁扣 ③。抬起手持环一侧，旋转云台 45°，若云台平移轴静止不动，表示已调节平衡。



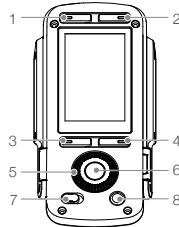
安装电池与激活

- 将智能电池嵌入电池仓导轨后推到底，直至电池锁紧按键弹起锁紧。
- 将电池仓推入云台电池接口，直至电池仓锁紧按键弹起锁紧。
- 开启云台电源之前，分别将云台三轴解锁。长按电池仓电源按键或 Ronin 2 电源按键，开启云台。
- 开启移动设备上的蓝牙功能。
- 运行 Ronin 2 App，按提示激活 Ronin 2。激活过程中需连接互联网。



云台控制面板参数设置

- 选择挂载模式，屏幕显示为 手持、 车载、 飞行或 三脚架模式。
- 选择跟随模式，屏幕显示为 锁定、 跟随、 FPV 或 回中模式。
- 进入电机 (Motor) 设置，选择自动校准 (Auto Tune)。可以手动设置力度 (Stiffness) 值，其它参数如强度 (Strength)、滤波 (Filter)、超前控制 (Control) 不建议调整。
- 设置 SmoothTrack 参数，包括速度 (Speed)、死区 (Deadband) 及加速度 (Accel)。
- 设置遥控器 (Remote) 参数，包括死区 (Deadband)、最大速度 (Max Speed) 和平滑度 (Smoothing)；映射三轴通道。
- 进入设置 (Settings) 页面。在通用界面 (General) 设置对频 (Bind Remote)、工作频率 (Remote Freq.)、扬声器 (Speaker) 及轴模式 (Axis Mode)；在更多界面 (More) 查看蓝牙密码等。



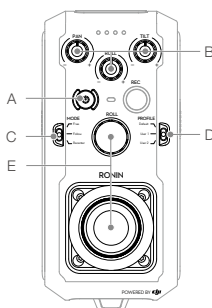
- 挂载模式按键
- 跟随模式按键
- 返回按键
- 切换按键
- 转盘
- 确认按键
- 锁定按键
- 电机关闭按键

- : 蓝牙连接状态
- : 遥控器信号强度
- : 卫星数
- : 电机关闭模式
- : 轴模式
- : 工作电池数量
- 60% : 电池电量

Settings			
General		Profile	More
Calibrate System			
Bind Remote		Remote Freq.	
Start		2.4Hz	
Speaker		Axis Mode	
ON		3-axis	

遥控器操作

- 长按电源按键开启遥控器电源，遥控器状态指示灯绿灯常亮表示连接正常。
- 设置摇杆控制速度。
- 选择跟随模式。
- 选择配置参数。
- 上下推动摇杆控制俯仰轴转动，左右推动摇杆控制平移轴转动。旋转横滚轴旋钮控制横滚轴转动。



若遥控器状态指示灯红灯常亮，表示未与云台连接，需要与云台对频。对频步骤：在云台控制面板设置界面选择对频，于 30 秒内同时按下 C1、C2 和录影按键直至发出“嘀 - 嘀 - 嘀”提示音后松手，等待状态指示灯变为绿灯常亮表示对频成功。

机械 & 电子特性

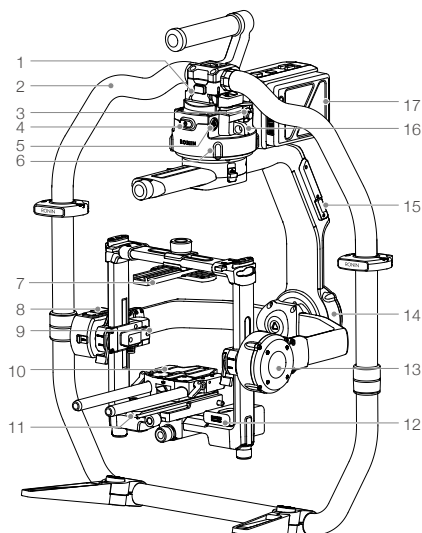
重量	含云台手持环：6.4 kg 云台主体：5.0 kg
尺寸	云台主体：350 mm (W) × 416 mm (D) × 530 mm (H) 含云台手持环：630 mm (W) × 416 mm (D) × 720 mm (H)
云台输入电源	智能电池 4280 mAh-22.8 V
工作电流	静态电流：约 300 mA (@22.8 V) 动态电流：约 500 mA (@22.8 V) 堵转电流：最大 15 A (@22.8 V)
工作频率	2.4-2.4835 GHz; 5.725-5.850 GHz
发射功率	2.4 GHz FCC: ≤25 dBm; CE: ≤20 dBm; SRRC: ≤20 dBm 5.8 GHz FCC: ≤25 dBm; CE: ≤14 dBm; SRRC: ≤14 dBm
工作环境温度	-20℃至 50℃

了解产品详细信息，请访问以下网址下载《用户手册》
<http://www.cji.com/cn/ronin-2>

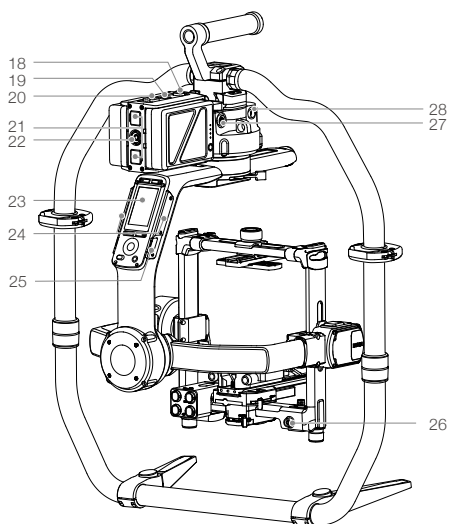
※ 内容如有更新，恕不另行通知。

認識 Ronin 2

CHT

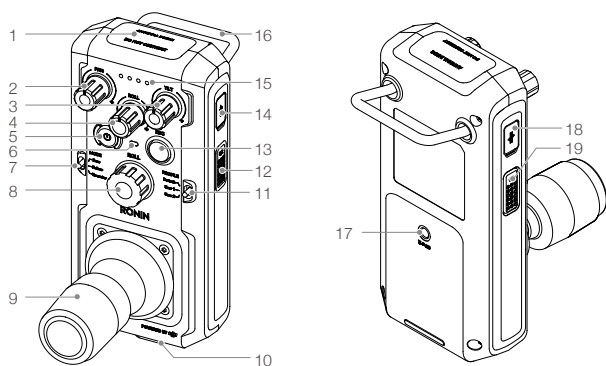


1. 雲台快拆接頭
2. 手持環
3. SDI-OUT 輸出連接埠
4. 電源按鈕 1
5. 14.4 V 電源 / 配件輸出連接埠
6. 平移軸馬達
7. 攝影機頂部固定板
8. 內建 GPS
9. SDI-IN 輸入連接埠
10. 15 mm 導管及固定組件
11. 攝影機底部固定板
12. 電源分配模組
13. 俯仰軸馬達
14. 橫滾軸馬達
15. USB Type- C 連接埠
16. 安全繩掛孔
17. 電池匣 / 智能電池



18. 電池匣鎖緊按鈕
19. 電源按鈕 2
20. 電池鎖緊按鈕
21. 14.4 V P-Tap 連接埠
22. 22.8 V 直流輸出連接埠
23. 雲台控制面板
24. 內建天線
25. D-Bus 連接埠
26. 14.4 V 電源 / 配件輸出連接埠
27. DC-IN 直流輸入連接埠
28. 14.4 V 電源 / 配件輸出連接埠

認識遙控器



- | | | |
|--------------|--------------------|-----------------------|
| 1. 內建天線 | 8. 橫滾軸旋鈕 | 15. 電池電量指示燈 |
| 2. 平移軸速度控制旋鈕 | 9. 搖桿 | 16. 把手 |
| 3. 俯仰軸速度控制旋鈕 | 10. 吊帶掛鉤 | 17. 配件安裝連接埠 (1/4"-20) |
| 4. 橫滾軸速度控制旋鈕 | 11. 配置切換開關 | 18. CAN 連接埠 |
| 5. 電源按鈕 | 12. C2 按鈕 | 19. C1 按鈕 |
| 6. 狀態指示燈 | 13. 錄影按鈕 | |
| 7. 跟隨模式切換開關 | 14. USB Type-C 連接埠 | |

準備

A. 下載 RONIN™ 2 應用程式並觀看教學影片

請在軟體商店或使用行動裝置掃描 QR 碼，以下載 Ronin 2 應用程式。

請在 DJI 官網觀看 Ronin 2 教學影片

<http://www.dji.com/ronin-2>



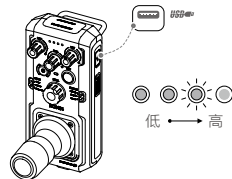
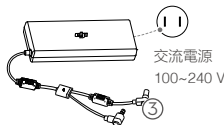
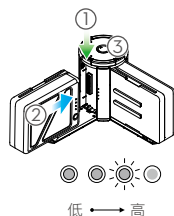
Ronin 2 應用程式

B. 充電

使用標配的充電管家為智能電池充電。

- 按下充電管家頂部按鈕，打開充電連接埠保護蓋。
- 對準電池與充電管家的電池導軌，插入電池。

使用 USB 充電器，透過遙控器 USB Type-C 連接埠為遙控器充電。



完全充飽兩顆電池約需 1.5 小時。

短按一下電池電量開關，可查看電池電量。

完全充飽電約需 2 小時（充電電流為 2 A 時）。

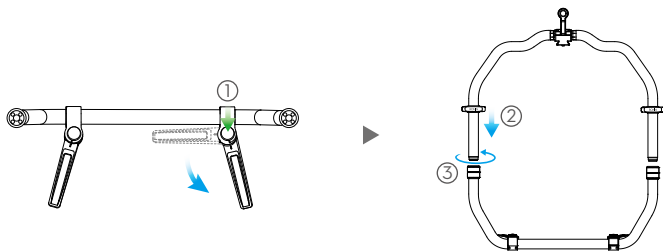
短按一下電源按鈕可查看電量，而按住電源按鈕可開啟遙控器。



- 智能電池電量指示燈全部熄滅，且充電管家頂部的指示燈綠燈恆亮，即表示電已充飽，同時伴隨聲音提示。遙控器電量指示燈熄滅表示電已充飽。
- 充電完成後，請按住充電管家頂部按鈕，移除電池。

安裝雲台主體與手持環

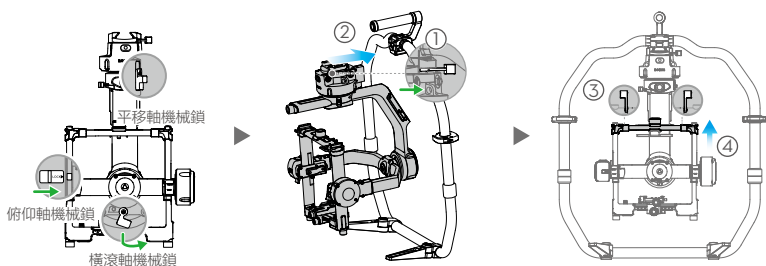
A. 按壓手持環腳架圓形按鈕，同時展開腳架；將手持環上下兩部分銜接，然後旋緊。



B. 雲台主體出廠時平移、橫滾、俯仰軸均為鎖定狀態，安裝之前可先將橫滾軸和俯仰軸解鎖並調整圖示狀態，再分別鎖住橫滾軸和俯仰軸。

C. 打開鎖扣 ①，按圖示方向將雲台主體水平嵌入手持環 ②。當安全鎖彈起鎖緊，扣緊鎖扣。

D. 打開鎖扣 ③，拆下上部橫桿 ④，以便安裝攝影機。

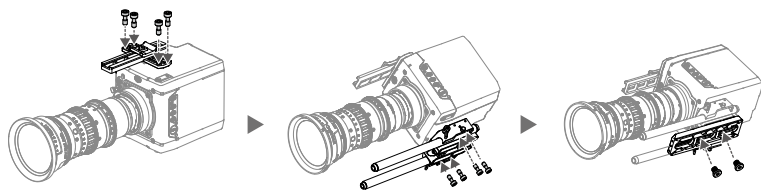


安裝攝影機

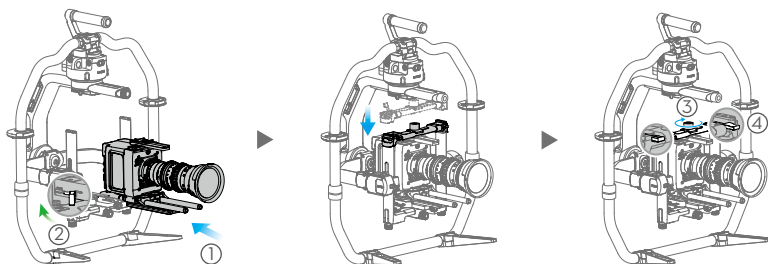
A. 安裝攝影機頂部固定板。

B. 安裝 15 mm 導管及固定組件。

C. 安裝攝影機底部固定板。



- D. 將攝影機嵌入安裝底座 ①，當安全鎖彈起鎖緊，扣緊鎖扣 ②。
- E. 安裝橫桿，旋緊旋鈕 ③，扣緊鎖扣 ④，使其固定於攝影機頂部固定板。

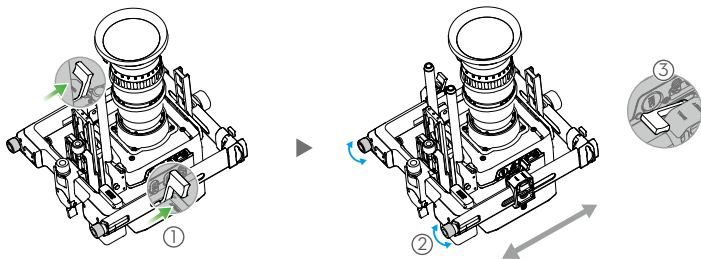


- ⚠ • 橫滾軸力臂可伸縮，若發現攝影機安裝空間不足，可旋鬆力臂兩側螺絲後伸長力臂。
- 攝影機安裝完成後，請先連接 SDI 視訊連接線與攝影機供電線，然後安裝跟焦器並連接供電連接埠，再進行平衡調節。

平衡調節

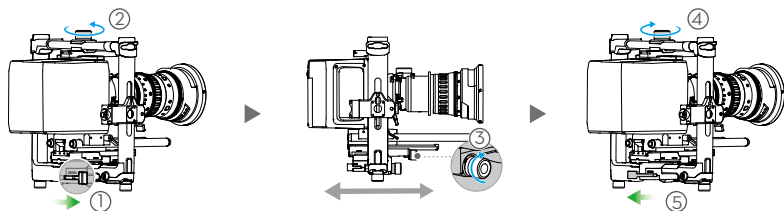
A. 俯仰軸的垂直平衡調節

- 解鎖俯仰軸。翻轉攝影機使鏡頭垂直朝上。
- 打開鎖扣 ①，旋轉左右微調旋鈕 ② 調整攝影機位置。
- 鎖緊鎖扣 ③。攝影機鏡頭垂直朝上時能穩定停留代表已調節平衡。



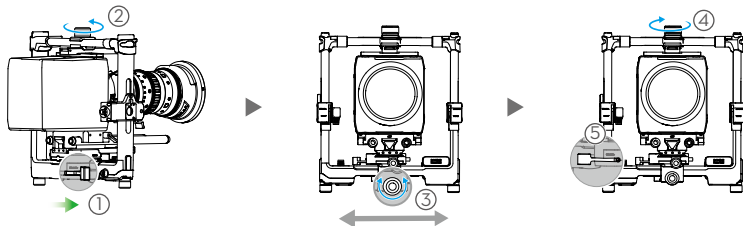
B. 俯仰軸的前後平衡調節

- 翻轉攝影機使鏡頭朝前。
- 打開鎖扣 ①，旋鬆固定旋鈕 ②。旋轉微調旋鈕 ③ 以調整攝影機位置。
- 旋緊固定旋鈕 ④，鎖緊鎖扣 ⑤。使攝影機向上或向下傾斜 45°，若攝影機能穩定停留，表示已調節平衡。
- 鎖定俯仰軸。



B. 橫滾軸的平衡調節

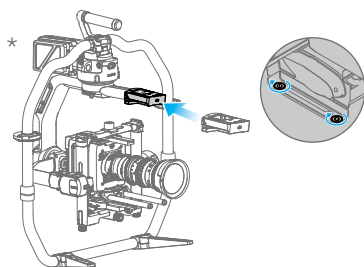
- 解鎖橫滾軸。
- 打開鎖扣 ①，旋鬆固定旋鈕 ②。旋轉微調旋鈕 ③ 以調整攝影機位置。
- 旋緊固定旋鈕 ④，鎖緊鎖扣 ⑤。使攝影機向左或向右傾斜 45°，若攝影機能穩定停留，表示已調節平衡。
- 鎖定橫滾軸。



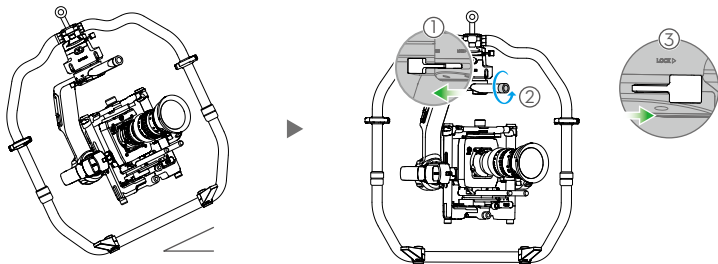
! 橫滾軸調至水平的過程中，旋鬆固定旋鈕時可能因重力而造成攝影機前後位移，此時需檢查俯仰軸平衡狀態。若不平衡，此時請旋鬆固定旋鈕，然後修正產生的位移即可。

D. 平移軸的平衡調節

- * 在車上或航拍等高速場景拍攝時，建議先安裝高速拍攝吸震器，再調節平移軸平衡。按圖示套入吸震器，然後旋緊螺絲即可。

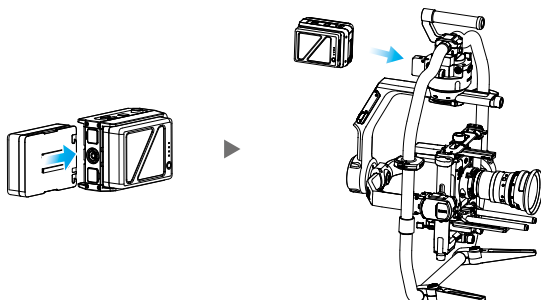


- 解鎖平移軸。抬起手持環一側，觀察攝影機傾斜方向。
- 打開鎖扣 ①，旋轉平移軸微調旋鈕 ② 調整攝影機位置。
- 鎖緊鎖扣 ③。抬起手持環一側，旋轉雲台 45°，若雲台平移軸靜止不動，表示已調節平衡。



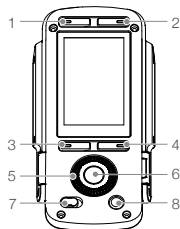
安裝電池與啟動

- 將智能電池嵌入電池匣導軌後推到底，直至電池鎖緊按鈕喀嗒定位。
- 將電池匣推入雲台電池介面，直至電池匣鎖緊按鈕彈起鎖緊。
- 開啟雲台電源之前，請分別將雲台三軸解鎖。按住電池匣電源按鈕或 Ronin 2 電源按鈕，開啟雲台。
- 開啟行動裝置上的藍牙功能。
- 執行 Ronin 2 應用程式，然後依照提示啟動 Ronin 2。啟動過程需連接網際網路。



雲台控制面板參數設定

- 選擇掛載 (挂载) 模式時，螢幕會顯示 手持 (手持)、 車用 (车载)、 飛行 (飞行) 或 三腳架 (三脚架) 模式。
- 選擇跟隨 (跟随) 模式時，螢幕會顯示 鎖定 (锁定)、 跟隨 (跟随)、 FPV 或 回到中央 (回中) 模式。
- 進入馬達 (Motor) 設定，選擇自動校準 (Auto Tune)。可手動設定力度 (Stiffness) 值，但不建議調整強度 (Strength)、濾波 (Filter) 和超前控制 (Control) 等其他參數。
- 設定 SmoothTrack 參數，包括速度 (Speed)、不感帶 (Deadband) 及加速度 (Accel)。
- 設定遙控器 (Remote) 參數，包括不感帶 (Deadband)、最大速度 (Max Speed) 和平滑度 (Smoothing)；設定三軸通道。
- 進入設定 (Settings) 頁面。在一般 (General) 介面設定配對 (Bind Remote)、工作頻率 (Remote Freq.)、揚聲器 (Speaker) 及軸模式 (Axis Mode)；在更多 (More) 介面可查看藍牙密碼等資訊。



- 掛載模式按鈕
- 跟隨模式按鈕
- 返回按鈕
- 切換按鈕
- 轉盤
- 確認按鈕
- 鎖定按鈕
- 馬達關閉按鈕

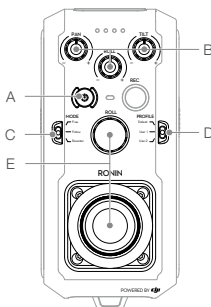
- 藍牙連線狀態
- 遙控器訊號強度
- 衛星數
- 馬達關閉模式
- 軸模式
- 工作電池數量
- 60%：電池電量

Remote			
Motion		Channel	
Pan			
Deadband	Max Speed	Smoothing	
10	50	15	
Left		Right	
0	0		
Test Endpoint			

Settings			
General		Profile	More
Calibrate System			
Bind Remote		Remote Freq.	
Start		2.4Hz	
Speaker		Axis Mode	
ON		3-axis	

遙控器操作

- 長按電源按鈕開啟遙控器電源，遙控器狀態指示燈恆亮綠燈時，表示連線正常。
- 設定搖桿控制速度。
- 選擇跟隨模式。
- 選擇配置參數。
- 上下推動搖桿可控制俯仰軸轉動，左右推動搖桿可控制平移軸轉動。旋轉橫滾軸旋鈕可控制橫滾軸轉動。



若遙控器狀態指示燈恆亮紅燈，表示未與雲台連接，需要與雲台建立配對。配對步驟：在雲台控制面板設定介面選擇「配對」(對頻)，於 30 秒內同時按下 C1、C2 和錄影按鈕直至發出「嗶 - 嗶 - 嗶」提示音後放開按鈕；等到狀態指示燈變為恆亮綠燈時，表示配對成功。

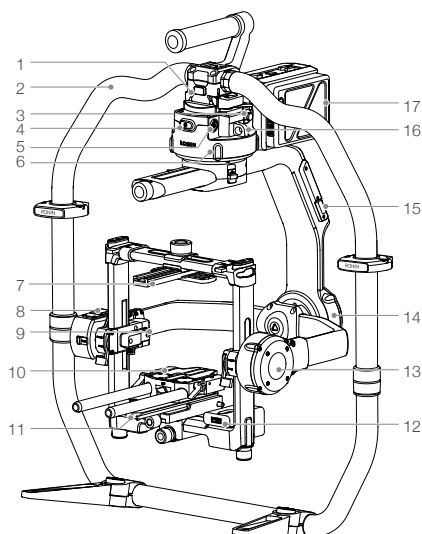
機械與電子特性

重量	含雲台手持環：6.4 kg 雲台主體：5.0 kg
尺寸	雲台主體：350 mm (W) × 416 mm (D) × 530 mm (H) 含雲台手持環：630 mm (W) × 416 mm (D) × 720 mm (H)
雲台輸入電源	智能電池 4280 mAh-22.8 V
運作電流	靜態電流：約 300 mA (@22.8 V) 動態電流：約 500 mA (@22.8 V) 停轉電流：最大 15 A (@22.8 V)
運作頻率	2.4-2.4835 GHz；5.725-5.850 GHz
發射功率	2.4 GHz FCC: ≤25 dBm；CE: 20 dBm；SRRC: ≤20 dBm 5.8 GHz FCC: ≤25 dBm；CE: ≤14 dBm；SRRC: ≤14 dBm
操作溫度	-20°C 至 50°C

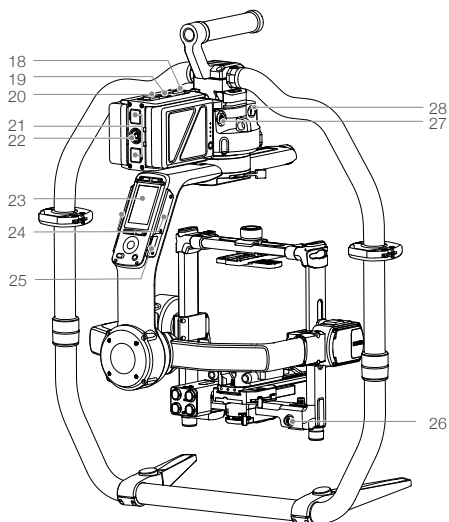
要瞭解產品詳細資訊，請造訪以下網址下載《使用者手冊》
<http://www.cji.com/ronin-2>

※ 內容如有更新，恕不另行通知。

Ronin 2 各部の名称

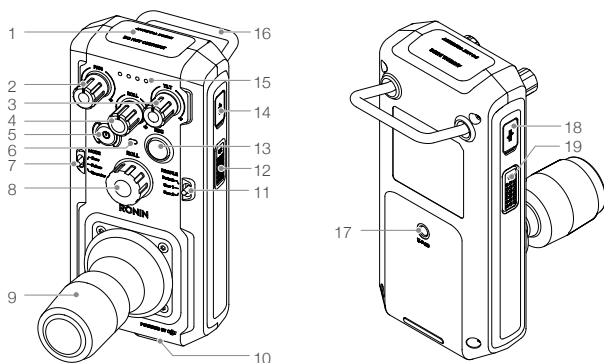


1. ジンバル・ダブルテール・マウント
2. RONIN™ 2 グリップ
3. SDI-Out ポート
4. 電源ボタン
5. 14.4V アクセサリー電源ポート
6. パン軸モーター
7. カメラトップクロスバー
8. 内蔵 GPS
9. SDI-In ポート
10. 15mm ロッドおよびフォーカス・ロッド・マウント
11. カメラベースプレート
12. 電源ハブ
13. チルト軸モーター
14. ロール軸モーター
15. USB Type-C ポート
16. セーフティホール
17. バッテリーマウント/インテリジェントバッテリー



18. バッテリーマウント解除ボタン
19. 第 2 電源ボタン
20. バッテリー取り出しボタン
21. 14.4V P-Tap ポート
22. 22.8V DC-Out ポート
23. 内蔵タッチパネル
24. 内蔵アンテナ
25. D-Bus ポート
26. 14.4V アクセサリー電源ポート
27. DC-In ポート
28. 14.4V アクセサリー電源ポート

送信機



- | | | |
|---------------|--------------------|----------------------------------|
| 1. 内蔵アンテナ | 8. ロールノブ | 15. バッテリー残量インジケーター |
| 2. パン軸速度制御ノブ | 9. コントロールジョイスティック | 16. ハンドル |
| 3. チルト軸速度制御ノブ | 10. ネックストラップの取り付け口 | 17. アクセサリー取り付けポート
(1/4" - 20) |
| 4. ロール軸速度制御ノブ | 11. プロファイルスイッチ | 18. CAN ポート |
| 5. 電源ボタン | 12. C2 ボタン | 19. C1 ボタン |
| 6. ステータス LED | 13. 録画ボタン | |
| 7. モードスイッチ | 14. USB Type-C ポート | |

はじめに

A. Ronin 2 アプリのダウンロードとチュートリアル閲覧

App Store または Google Play で「Ronin 2」を検索し、インストールの指示に従います。
DJI の公式 Web サイトでチュートリアルをご覧ください。
<http://www.dji.com/ronin-2>



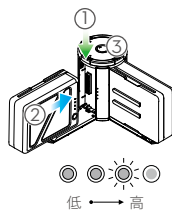
Ronin 2 アプリ

B. バッテリーの充電

初めて使用する場合は、付属の充電ハブを使用して、Ronin 2 インテリジェントバッテリーを完全に充電しておきます。

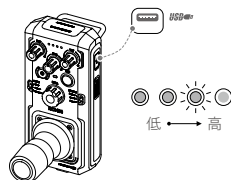
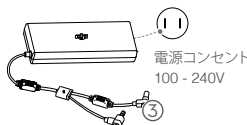
- 解除ボタンを押して、対応する充電ポートカバーを開きます。
- インテリジェントバッテリーを充電ポートに差し込み、充電を開始します。

送信機は USB 充電器を使用して USB Type-C ポートから充電します。



充電時間: 1.5 時間

バッテリー残量を確認するには、バッテリー残量ボタンを 1 回押します。



充電時間: 2 時間 (2A で充電した場合)

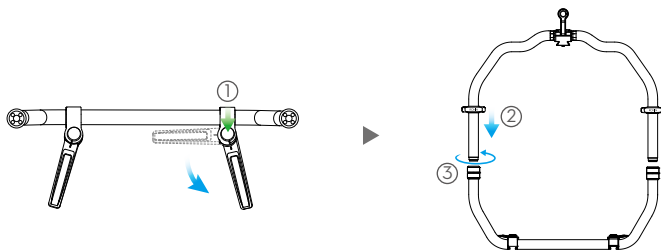
バッテリー残量を確認するには、電源ボタンを 1 回押します。ボタンを長押しすると、電源がオンまたはオフになります。



- 充電が完了するとバッテリー残量インジケータが消灯します。また、充電ハブのLEDが緑色に変わり、音が鳴ります。
- バッテリーを取り外す際には、充電ハブ上部の解除ボタンを押してください。

Ronin 2 の組み立て

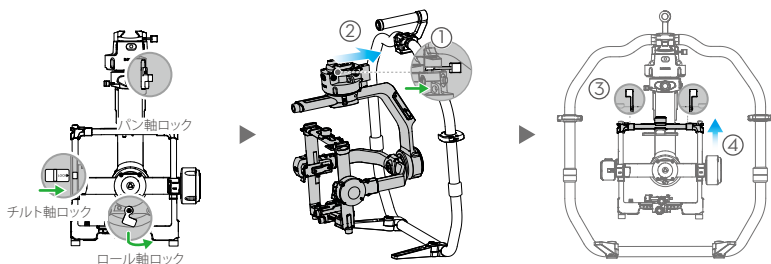
A. グリップ脚部のボタンを押し、外側へと開きます。グリップの上部と下部を取り付け、しっかり締めます。



B. パン、チルト、ロールの各軸はデフォルトでロックされています。チルト軸とロール軸のロックを解除し、図のようにして位置を調整してから、再びロックします。

C. レバー ① をロック解除の位置に切り替えます。続いて、ジンバルをグリップ ② に安全ロックがかかるまで差し込みます。かかったら、レバーをロックします。

D. レバー ③ のロックを解除し、上部クロスバー ④ を取り外します。

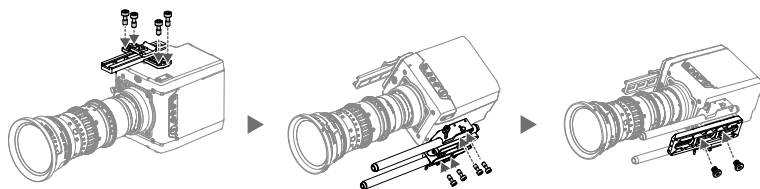


カメラの取り付け

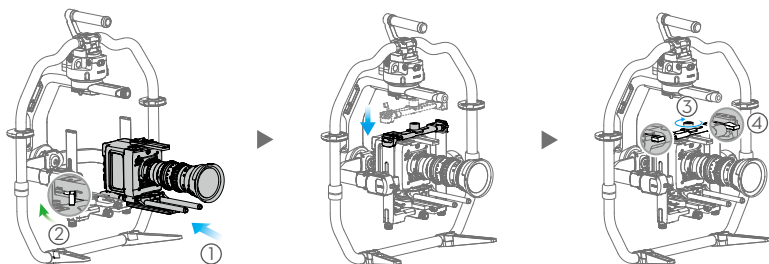
A. カメラトップクロスバーをカメラに取り付けます。

B. 15mm ロッドとフォーカス・ロッド・マウントをカメラに取り付けます。

C. カメラベースプレートにカメラに取り付けます。



- D. カメラ ① を安全ロックがかかるまで取り付けプレートにスライドさせ、かかったらレバー ② をロックします。
E. トップクロスバーを取り付け、固定用ノブ ③ をカメラに取り付けて締め、レバー ④ をロックします。

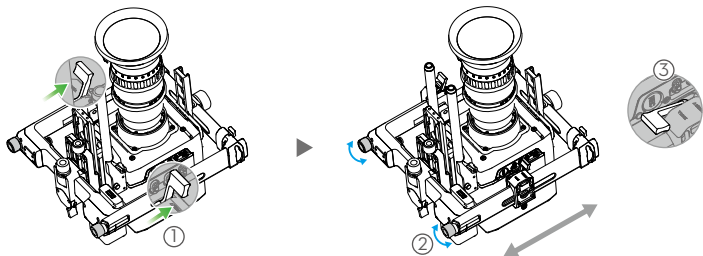


- ⚠ カメラが大きく、スペースに余裕がない場合は、ロール軸アームを伸ばすことができます。ロール軸両端のねじを緩め、アームを引き出します。
カメラのバランスを調整する前に、SDI ケーブルとカメラの電源ケーブルを接続し、フォーカスシステムをインストールしてください。

バランス調整

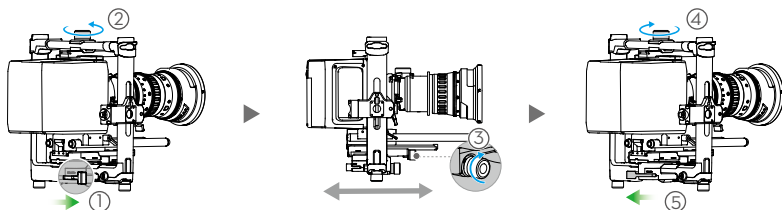
A. 垂直チルトのバランス調整

- a. チルト軸のロックを解除します。チルト軸を回し、カメラのレンズを上に向けます。
b. サイドレバー ① をロック解除の位置まで押し上げます。この状態で、調整ノブ ② を回してカメラのバランスを調整します。上下に傾けなくてもカメラが静止状態に見えるように調整を続けます。
c. レバー ③ を締めます。



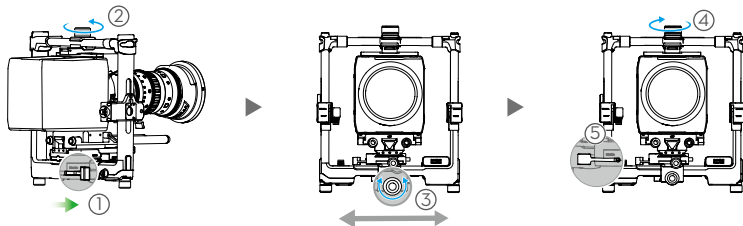
B. チルト軸の奥行きバランス調整

- a. チルト軸を回し、カメラのレンズを前に向けます。
b. レバー ① をロック解除の位置に切り替えて、上部の固定用ノブ ② を緩めます。調整ノブ ③ を回して、チルト軸を上下に 45° 回してもカメラが静止状態を保つようになるまで、カメラのバランスを調整します。
c. 固定用ノブ ④ を締め、レバー ⑤ をロック位置に切り替えます。
d. チルト軸をロックします。



C. ロール軸のバランス調整

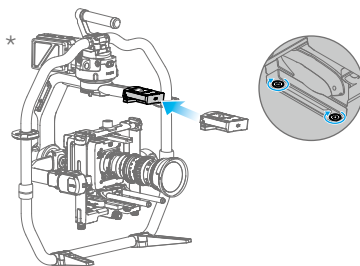
- ロール軸のロックを解除します。
- レバー ① をロック解除の位置に切り替えて、上部の固定用ノブ ② を緩めます。調整ノブ ③ を回して、チルト軸を左右に 45° 回してもカメラが静止状態を保つようになるまで、カメラの位置を調整します。
- 固定用ノブ ④ を締め、レバー ⑤ をロック位置に切り替えます。
- ロール軸をロックします。



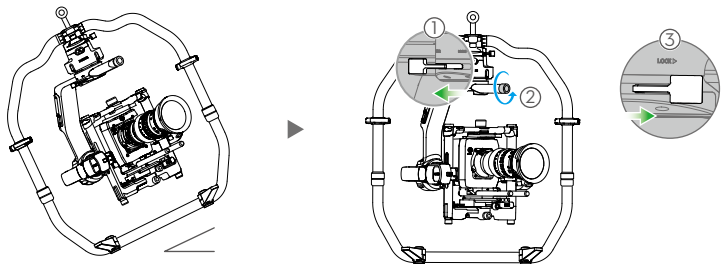
チルト軸のバランスを再確認します。バランスが取れていなかった場合は、固定用ノブを緩め、カメラの位置を調整します。

D. パン軸のバランス調整

- * 高速で移動しながら撮影する場合は、付属のモーションブロックを取り付けてからパン軸のバランスを調整して、ジンバルの性能を上げることをお勧めします。図のように、モーションブロックをパン軸に取り付けて、ねじを締めます。

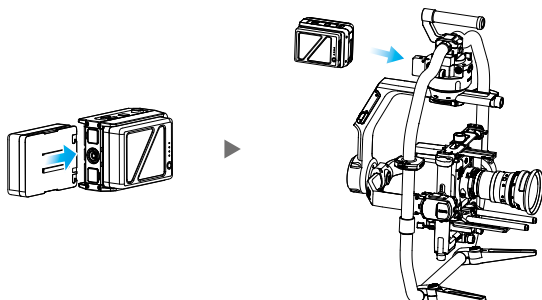


- パン軸のロックを解除します。グリップの片側を持ち上げます。
- レバー ① をロック解除の位置に切り替え、グリップの片側を持ち上げた状態でパン軸を 45° 回してもカメラが静止状態を保つようになるまで、調整ノブ ② を回してカメラの位置を調整します。
- レバー ③ を締めます。



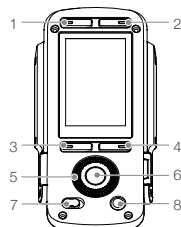
Ronin 2 の電源投入とアクティベーション

- バッテリーマウントにインテリジェントバッテリーを、バッテリーの取り出しボタンがかみ合うまで差し込みます。
- ジンバルにバッテリーマウントを、解除ボタンがかみ合うまで差し込みます。
- Ronin 2 の電源を入れる前に、パン、チルト、ロールの各軸のロックが解除されていることを確認します。ジンバルかバッテリーマウントの電源ボタンを長押しして、Ronin 2 の電源をオンにします。
- モバイルデバイスで、Bluetooth をオンにし、Ronin アプリを起動します。セキュリティ保護されたインターネット接続を使用して、画面の指示に従って Ronin 2 の初回アクティベーションを行います。



内蔵タッチパネルの設定

- 取り付けモードボタンを押して、取り付けモードを選択します。画面に手持ち (H)、車載 (C)、空撮 (A)、三脚モード (T) が表示されます。
- フォロー・モード・ボタンを押して、フォローモードを選択します。画面にロック (L)、フォロー (F)、FPV (V)、再センタリング (R) が表示されます。
- [Motor] 設定ページに入り、[Auto Tune] を選択します。[Stiffness] を手動で調整することもできます。[Strength]、[Filter]、[Control] の値は高度な設定であり、適切な知識に基づいて調整してください。
- [SmoothTrack] 設定ページに入り、パン、チルト、ロールの各軸について個別に [Speed]、[Deadband]、[Acceleration] の値を調整します。
- [Remote] 設定ページに入り、パン、チルト、ロールの各軸について個別に [Deadband]、[Max Speed]、[Smoothing] の値を調整し、送信機に割り当てます。
- [Settings] ページに入り、[Bind Remote]、[Remote Frequency Band]、[Speaker]、[Axis Mode] を調整します。Bluetooth パスワードは [More] タブで確認できます。



- 取り付けモードボタン
- フォロー・モード・ボタン
- 戻るボタン
- 切り替えボタン
- ジョグホイール
- OK ボタン
- ロックボタン
- モーター一時停止ボタン

Bluetooth の接続状態

送信機の信号強度

GPS 信号

モーター一時停止モード

軸モード

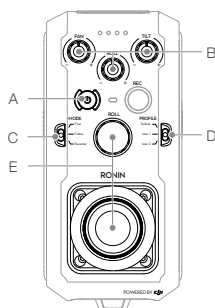
稼動バッテリー番号

60% : バッテリー残量

<

送信機操作

- 電源をオンにするには、送信機の電源ボタンを長押しします。ステータス LED が緑色に点灯して、ジンバルに接続されたことを示します。
- 各軸の制御速度を設定します。
- 各種動作モードを切り替えます。
- PROFILE スイッチを切り替えてプリセットパラメーターを選択します。
- ROLL ノブを回すと、ロール軸の動きを制御できます。コントロールジョイスティックを上下に押すと、チルト軸の動きを制御できます。コントロールジョイスティックを左右に押すと、パン軸の動きを制御できます。



! 送信機の LED が赤色に点灯している場合、送信機はジンバルから切断されており、再接続が必要です。内蔵タッチパネルで[Settings]ページに入り、[Bind Device]を選択します。30 秒以内に送信機で C1+C2 と[Record Button] ボタンを同時に押し、連続的なピープ音が鳴るまで保持します。正常な接続が確立されると、ステータス LED が緑色に点灯します。

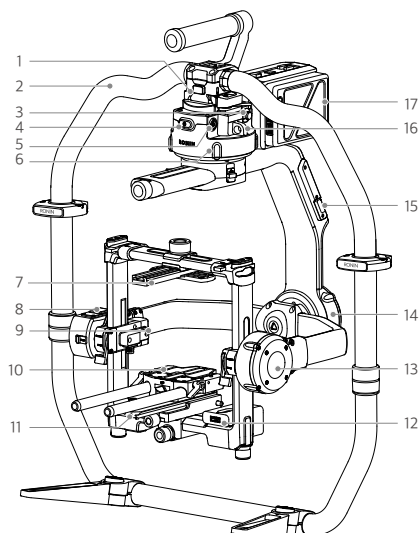
機械的および電気的特性

重量	グリップあり:6.4kg グリップなし:5.0kg
寸法	グリップなし:350mm(幅) × 416mm(奥行) × 530mm(高さ) グリップあり:630mm(幅) × 416mm(奥行) × 720mm(高さ)
入力電力	インテリジェントバッテリー:4280mAh - 22.8V
作動電流	静的電流:≈300mA (@22.8V) 動的電流:≈500mA (@22.8V) ロックモーター電流:最大 15A (@22.8V)
動作周波数	2.4 ~ 2.4835GHz, 5.725 ~ 5.850GHz
トランスミッター出力(EIRP)	2.4GHz FCC:25dBm 以下, CE:20dBm 以下, SRRC:20dBm 以下 5.8GHz FCC:25dBm 以下, CE:14dBm 以下, SRRC:14dBm 以下
動作環境温度	-20 ~ 50℃

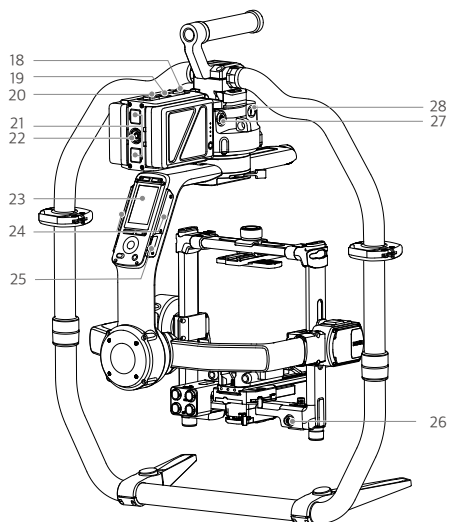
詳細については、以下にあるユーザーマニュアルを参照してください。
<http://www.dji.com/ronin-2>

※このコンテンツは予告なく変更することがあります。

Ronin 2 도표

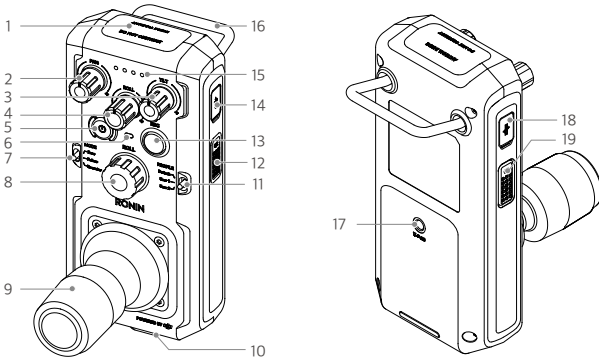


1. 짐벌 더브테일 마운트
2. RONIN™ 2 그립
3. SDI-Out 포트
4. 전원 버튼
5. 14.4V 액세서리 전원 포트
6. 팬 모터
7. 카메라 상단 크로스 바
8. 내장 GPS
9. SDI-In 포트
10. 15mm 로드 및 포커스 로드 마운트
11. 카메라 밀판
12. 전원 허브
13. 틸트 모터
14. 롤 모터
15. USB Type-C 포트
16. 안전 구멍
17. 배터리 마운트/인텔리전트 배터리



18. 배터리 마운트 분리 버튼
19. 보조 전원 버튼
20. 배터리 꺼내기 단추
21. 14.4V P-Tap 포트
22. 22.8V DC-Out 포트
23. 내장 터치 패널
24. 내장 안테나
25. D-Bus 포트
26. 14.4V 액세서리 전원 포트
27. DC-In 포트
28. 14.4V 액세서리 전원 포트

조종기



- | | | |
|------------------|-------------------|--------------------------|
| 1. 내장 안테나 | 8. 롤 노브 | 15. 배터리 잔량 표시기 |
| 2. 팬 축 속도 조절 노브 | 9. 조종용 조이스틱 | 16. 핸들 |
| 3. 틸트 축 속도 조절 노브 | 10. 넥 스트랩 연결부 | 17. 액세서리 마운팅 포트(1/4"-20) |
| 4. 롤 축 속도 조절 노브 | 11. 프로필 스위치 | 18. CAN 포트 |
| 5. 전원 버튼 | 12. C2 버튼 | 19. C1 버튼 |
| 6. 상태 LED | 13. 녹화 버튼 | |
| 7. 모드 스위치 | 14. USB Type-C 포트 | |

시작

A. Ronin 2 앱을 다운로드하고 튜토리얼 영상을 시청합니다.

App Store나 Google Play에서 "Ronin 2"를 검색하고 설치 지침을 따릅니다. DJI 공식 웹사이트에 있는 튜토리얼 영상을 시청합니다.
<http://www.dji.com/ronin-2>



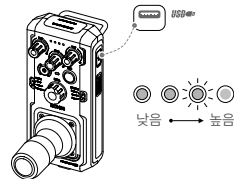
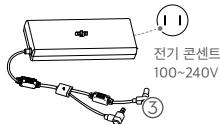
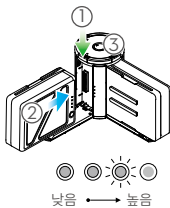
Ronin 2 앱

B. 배터리 충전

처음 사용하기 전에 제공된 충전 허브를 사용하여 Ronin 2 인텔리전트 배터리를 완전히 충전합니다.

- 분리 버튼을 누르고 해당하는 충전 포트 덮개를 엽니다.
- 인텔리전트 배터리를 충전 포트에 삽입하면 충전이 시작됩니다.

USB Type-C 포트를 통해 USB 충전기를 사용하여 조종기를 충전합니다.



충전 시간: 1.5시간

배터리 잔량 버튼을 한 번 눌러 배터리 잔량을 확인합니다.

충전 시간: 2시간(2A에서 충전 시)

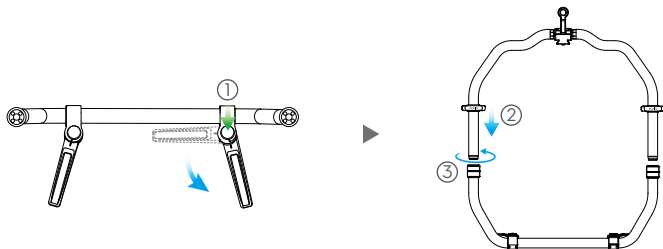
전원 버튼을 한 번 눌러 배터리 잔량을 확인합니다. 길게 누르면 켜지거나 꺼집니다.



- 충전이 완료되면 배터리 잔량 표시기가 꺼지고 충전 허브의 LED가 녹색으로 변하면서 신호음이 울립니다.
- 배터리를 제거할 때는 충전 허브 위에 있는 분리 버튼을 눌러야 합니다.

Ronin 2 조립

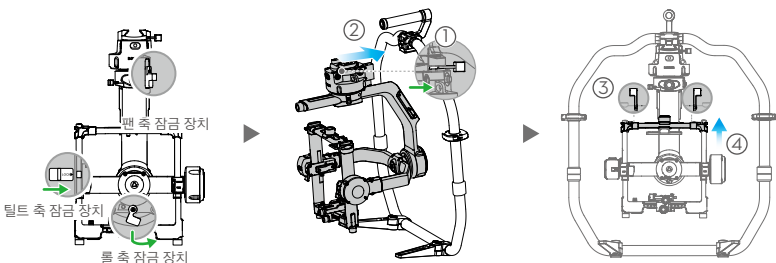
A. 그립 피트에 있는 버튼을 눌러 바깥쪽으로 빼냅니다. 그립의 위 부분과 아래 부분을 연결하고 조입니다.



B. 팬, 틸트 및 롤 축은 기본적으로 잠겨 있습니다. 틸트 및 롤 축의 잠금을 해제하여 그림과 같이 위치를 조정한 후 틸트 및 롤 축을 다시 잠급니다.

C. 레버를 ① 잠금 해제 위치로 변경합니다. 그런 다음, 안전 잠금 장치가 체결될 때까지 짐벌을 그림에 연결합니다 ②. 이제 레버를 잠급니다.

D. 레버의 잠금을 풀고 ③ 상단 크로스바를 분리합니다 ④.

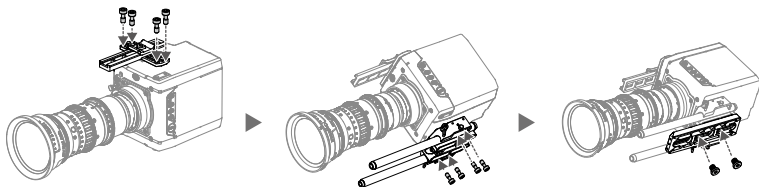


카메라 장착

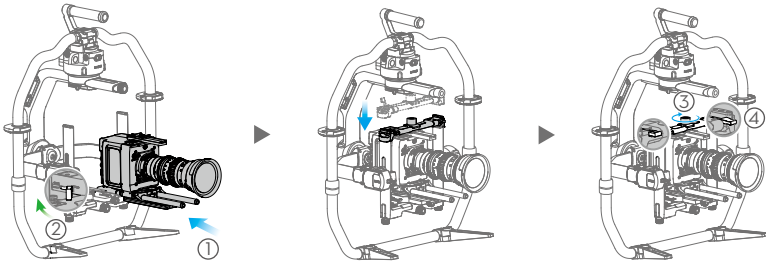
A. 카메라 상단 크로스 바를 카메라에 연결합니다.

B. 15mm 로드 및 포커스 로드 마운트를 카메라에 연결합니다.

C. 카메라 밑판을 카메라에 부착합니다.



- D. 안전 잠금 장치가 체결될 때까지 카메라를 마운팅 플레이트에 밀어 넣고 ① 레버를 잠급니다 ②.
E. 상단 크로스바를 연결하고 고정 노브를 카메라와 밀착되도록 조인 다음 ③ 레버를 잠급니다 ④.



KR

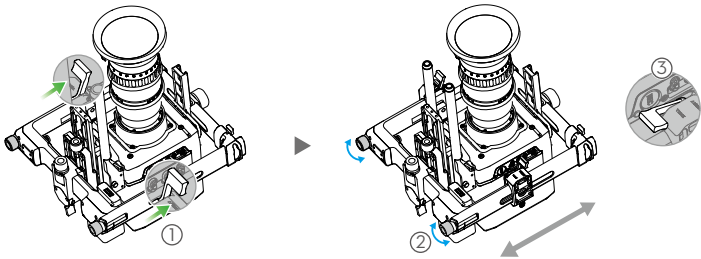


- 대형 카메라를 장착할 수 있는 충분한 마운팅 공간이 확보되지 않는 경우 롤 축 암을 확장할 수 있습니다. 롤 축의 양 측면에 있는 나사를 풀고 암을 잡아 당깁니다.
- 카메라의 균형을 조정하기 전에 SDI 케이블과 카메라의 전원 케이블을 연결하고 Focus 시스템을 설치합니다.

균형 조정

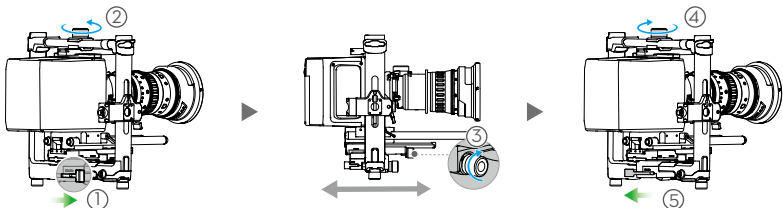
A. 수직 틸트 균형 조정

- 틸트 축의 잠금을 풉니다. 카메라 렌즈가 위를 향하도록 틸트 축을 돌립니다.
- 슬라이드 레버 ①를 잠금 해제 위치로 밀어 올립니다. 그런 다음, 조정 노브를 돌려 카메라의 균형을 맞춥니다 ②. 위아래로 틸트 회전하지 않고 카메라 균형이 맞을 때까지 조정을 계속합니다.
- 레버를 조입니다 ③.



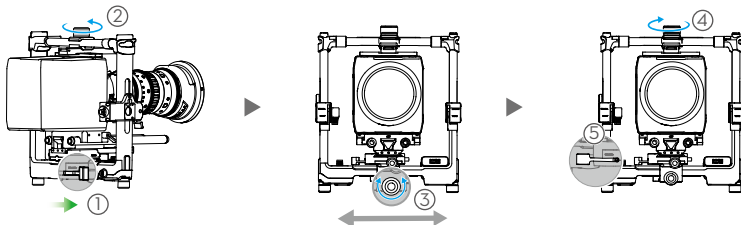
B. 틸트 축에 대한 깊이 균형 조정

- 카메라 렌즈가 전방을 향하도록 틸트 축을 돌립니다.
- 레버 ①를 잠금 해제 위치로 전환한 다음 상단 고정 노브 ②를 느슨하게 풉니다. 틸트 축을 위 또는 아래로 45도 회전할 때 카메라가 정지 상태를 유지할 때까지 조정 노브 ③를 돌려 카메라의 균형을 맞춥니다.
- 고정 노브 ④를 조여 레버 ⑤를 잠금 위치로 전환합니다.
- 틸트 축을 잠급니다.



C. 롤 축 균형 조정

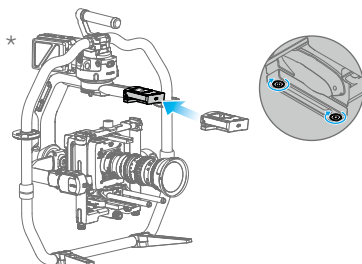
- 롤 축의 잠금을 풉니다.
- 레버 ①을 잠금 해제 위치로 전환한 다음 상단 고정 노브 ②를 느슨하게 풉니다. 틸트 축을 왼쪽 또는 오른쪽으로 45도 회전할 때 카메라가 정지 상태를 유지할 때까지 조정 노브 ③를 돌려 카메라의 위치를 조정합니다.
- 고정 손잡이 ④를 조여 레버 ⑤를 잠금 위치로 전환합니다.
- 롤 축을 잠급니다.



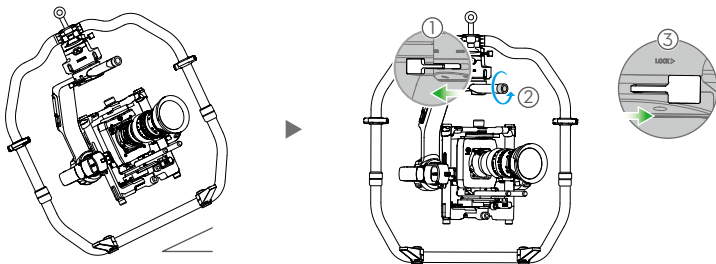
틸트 축의 균형을 다시 확인합니다. 틸트 축의 균형이 맞지 않는 경우 고정 노브를 풀고 카메라의 위치를 조정합니다.

D. 팬 축 균형 조정

* 빠른 속도로 촬영을 해야 하는 경우 짐벌 성능을 높이기 위해 제공된 MotionBlock을 먼저 장착한 다음 팬 축의 균형을 맞추는 것이 좋습니다. MotionBlock을 팬 축에 연결하고 그림에 표시된 것처럼 나사를 조입니다.

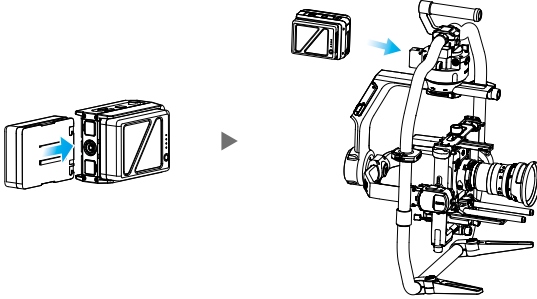


- 팬 축의 잠금을 풉니다. 그림의 한쪽을 들어 올립니다.
- 레버 ①을 잠금 해제 위치로 전환한 다음, 그림의 한쪽을 들어 올린 상태에서 팬 축을 45도 회전할 때 카메라가 정지 상태를 유지할 때까지 조정 손잡이 ②를 돌려 카메라의 위치를 조정합니다.
- 레버 ③를 조입니다.



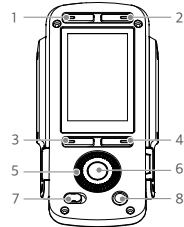
Ronin 2 전원 켜기 및 활성화

- 배터리 꺼내기 버튼이 체결될 때까지 배터리 마운트에 인텔리전트 배터리를 삽입합니다.
- 분리 버튼이 맞물릴 때까지 배터리 마운트를 짐벌에 연결합니다.
- Ronin 2를 켜기 전에, 틸트 및 롤 축의 잠금이 해제되었는지 확인합니다. 짐벌 또는 배터리 마운트의 전원 버튼을 길게 눌러 Ronin 2를 켭니다.
- 모바일 기기에서 Bluetooth를 켜고 Ronin 앱을 실행합니다. 안전한 인터넷 연결을 통해 화면의 지시에 따라 Ronin 2의 첫 활성화를 시작합니다.



내장 터치 패널 설정

- 장착 마운팅 버튼을 눌러 마운팅 모드를 선택합니다. 화면에 Handheld (H), Car Mount (C), Aerial (A) 또는 Tripod 모드 (T)가 표시됩니다.
- 팔로우 모드 버튼을 눌러 팔로우 모드를 선택합니다. 화면에 Lock (L), Follow (F), FPV (V) 또는 Recenter 모드 (R)가 표시됩니다.
- Motor Settings 페이지로 이동하여 Auto Tune을 선택합니다. 강성을 수동으로 조정할 수도 있습니다. Strength, Outfilter 및 Control 값은 고급 설정이므로 이에 해당하는 지식을 갖춘 경우에만 조정해야 합니다.
- SmoothTrack 설정 페이지로 이동하여 팬, 틸트 및 롤 축에 대한 Speed, Deadband 및 Acceleration 값을 각각 조정합니다.
- Remote 설정 페이지로 이동하여 팬, 틸트 및 롤 축에 대한 Deadband, Max Speed 및 Smoothing 값을 개별적으로 조정하고 이를 조종기에 할당합니다.
- Settings 페이지로 이동하여 Bind Remote, Remote Frequency Band, Speaker 및 Axis 모드를 조정합니다. Bluetooth 암호는 "More" 탭에서 찾을 수 있습니다.



1. 마운팅 모드 버튼
2. 팔로우 모드 버튼
3. 뒤로 버튼
4. 전환 버튼
5. 조그 휠
6. OK 버튼
7. 잠금 버튼
8. 모터 일시 정지 버튼

Bluetooth 연결 상태

조종기 신호 강도

GPS 신호

모터 일시 정지 모드

축 모드

작동 중인 배터리 번호

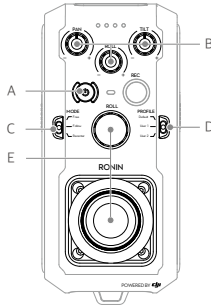
60% : 배터리 잔량

Remote		
Motion		Channel
Pan		
Deadband	Max Speed	Smoothing
10	50	15
Left	Right	
0	0	
Test Endpoint		

Settings	
General	Profile More
Calibrate System	
Bind Remote	Remote Freq.
Start	2.4Hz
Speaker	Axis Mode
ON	3-axis

조종기 조작

- 전원 버튼을 길게 눌러 조종기를 켭니다. 상태 LED가 녹색으로 일정하게 유지되어 짐벌에 연결되었음을 나타냅니다.
- 각 축의 조종 속도를 설정합니다.
- 다양한 조작 모드를 전환합니다.
- 미리 설정된 설정값을 선택하려면 프로필 스위치를 전환합니다.
- 롤 축 움직임을 제어하려면 롤 노브를 돌립니다. 틸트 축 움직임을 제어하려면 조종용 조이스틱을 위 또는 아래로 만듭니다. 팬 축 움직임을 제어하려면 조종용 조이스틱을 왼쪽 또는 오른쪽으로 만듭니다.



조종기의 상태 LED가 빨간색으로 일정하게 유지되는 경우 짐벌과의 연결이 끊긴 것이므로 다시 연결해야 합니다. 내장 터치 패널을 통해 Settings 페이지로 이동한 다음 "기기 바인딩"을 선택합니다. 신호음이 일정하게 들릴 때까지 조종기에 있는 C1+C2 및 녹화 버튼을 동시에 누르되, 30초를 초과하지 않습니다. 연결이 성공하면 상태 LED가 녹색으로 일정하게 유지됩니다.

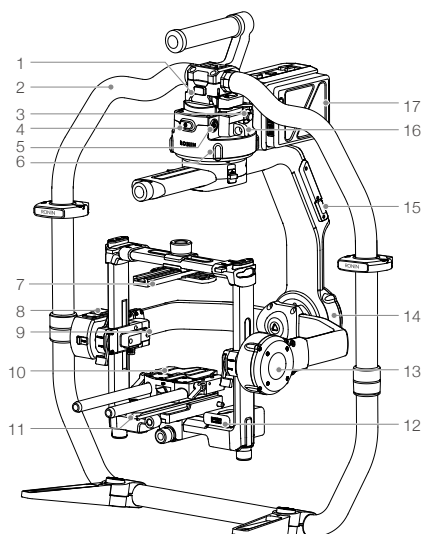
기계 및 전기 특성

무게	그립 포함: 6.4kg(14lb) 그립 제외: 5.0kg(11lb)
크기	그립 제외: 350mm(W) × 416mm(D) × 530mm(H) 그립 포함: 630mm(W) × 416mm(D) × 720mm(H)
입력 전원	인텔리전트 배터리: 4280mAh-22.8V
작동 전류	정전류: ≈300mA(@22.8V) 동적 전류: ≈500mA(@22.8V) 모터 전류 잠금: 최대 15A(@22.8V)
작동 주파수	2.4~2.4835GHz, 5.725~5.850GHz
송신기 출력(EIRP)	2.4GHz FCC: 25dBm 이하, CE: 20dBm 이하, SRRC: 20dBm 이하 5.8GHz FCC: 25dBm 이하, CE: 14dBm 이하, SRRC: 14dBm 이하
작동 온도	-20°~50°C(-4°~122°F)

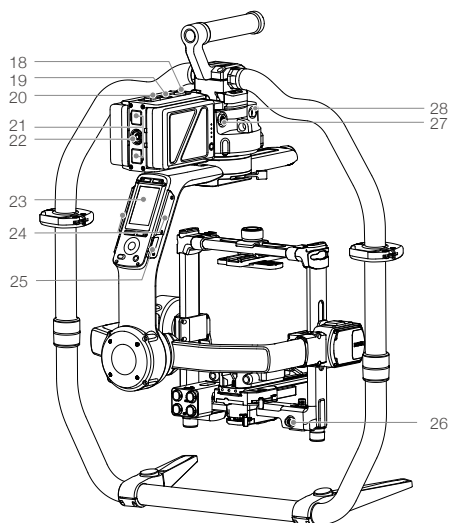
자세한 내용은 사용자 매뉴얼을 확인하십시오.
<http://www.dji.com/ronin-2>

※ 본 내용은 사전 고지 없이 변경될 수 있습니다.

Schaubild Ronin 2

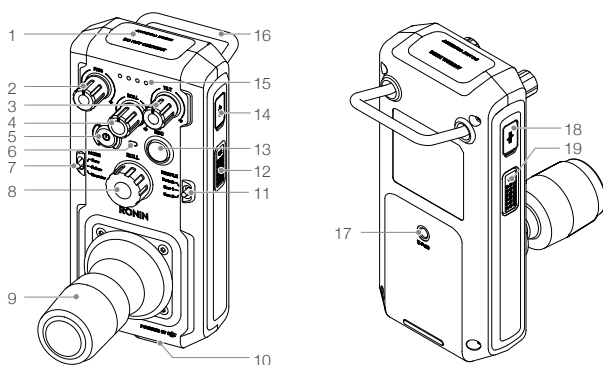


1. Gimbal-Schwalbenschwanzhalterung
2. RONIN™ 2 Griff
3. SDI-Ausgang
4. Ein/Aus-Taste
5. 14,4-V-Zubehör-Netzanschluss
6. Schwenkmotor
7. Oberer Kamera-Quergriff
8. Integriertes GPS
9. SDI-Eingang
10. 15-mm-Stange und Schärfefeststangenhalterung
11. Kamerabodenplatte
12. Mehrfachladegerät
13. Neigemotor
14. Rollmotor
15. USB-Typ-C-Anschluss
16. Sicherheitsloch
17. Akkuhalterung/Intelligent Battery



18. Akkuhalterungs-Freigabetaste
19. Sekundäre Einschalttaste
20. Akkufreigabetasten
21. 14,4-V-P-Tap-Anschluss
22. 22,8-V-DC-Ausgang
23. Integriertes Bedienfeld
24. Integrierte Antennen
25. D-Bus-Anschluss
26. 14,4-V-Zubehör-Netzanschluss
27. DC-Eingang
28. 14,4-V-Zubehör-Netzanschluss

Fernbedienung



- | | | |
|---|------------------------------|--------------------------------------|
| 1. Integrierte Antenne | 6. Status-LED | 13. Videotaste |
| 2. Schwenkachsen-Geschwindigkeitssteuerungsknopf | 7. Modusschalter | 14. USB-Typ-C-Anschluss |
| 3. Neigungsachsen-Geschwindigkeitssteuerungsknopf | 8. Rollknopf | 15. Akkuladestatusanzeige |
| 4. Rollachsen-Geschwindigkeitssteuerungsknopf | 9. Joysticksteuerung | 16. Griff |
| 5. Ein/Aus-Taste | 10. Befestigung Schultergurt | 17. Zubehörfalteranschluss (1/4-20") |
| | 11. Profilschalter | 18. CAN-Anschluss |
| | 12. C2-Taste | 19. C1-Taste |

Erste Schritte

A. Laden Sie die „Ronin 2“-App herunter und sehen Sie sich Tutorials an.

Suchen Sie im App Store oder in Google Play nach „Ronin 2“ und befolgen Sie die Installationsanweisungen. Sehen Sie sich das Tutorial auf der offiziellen DJI-Website an. <http://www.dji.com/ronin-2>



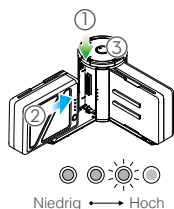
„Ronin 2“-App

B. Akkus aufladen

Verwenden Sie die im Lieferumfang enthaltene Akkuladestation, um die Intelligent Batteries des Ronin 2 vor der ersten Verwendung vollständig aufzuladen.

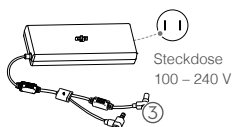
- Drücken Sie die Entriegelungstaste und öffnen Sie die Abdeckung des passenden Ladeanschlusses.
- Stecken Sie die Intelligent Battery in den Ladesockel, um den Ladevorgang zu starten.

Laden Sie die Fernbedienung mit einem USB-Ladegerät über den USB-Typ-C-Anschluss.



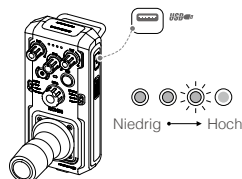
Ladezeit: 1,5 Stunden

Drücken Sie die Akkuladestatusanzeige einmal, um den Ladezustand zu prüfen.



Ladezeit: 2 Stunden (bei Aufladen mit 2 A)

Drücken Sie die Ein/Aus-Taste einmal, um den Ladezustand zu prüfen. Halten Sie sie gedrückt, um das Gerät ein-/auszuschalten.

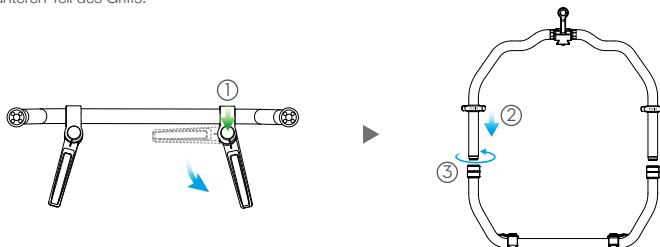




- Wenn der Ladevorgang abgeschlossen ist, gehen die Akkuladezustandsleuchten aus und die LED der Akkuladestation beginnt, grün zu leuchten, während gleichzeitig ein Signal ertönt.
- Bitte drücken Sie bei der Entnahme des Akkus auf die Freigabetaste auf der Oberseite der Akkuladestation.

Den Ronin 2 zusammenbauen

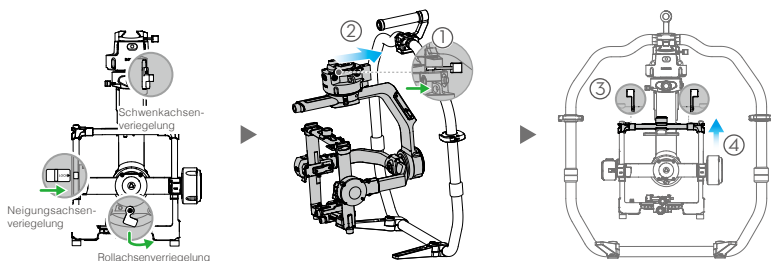
A. Drücken Sie die Taste an den Griffhüfen und drehen Sie sie nach außen. Befestigen und sichern Sie den oberen und unteren Teil des Griffs.



B. Die Schwenk-, d9ie Neigungs- und die Rollachse sind standardmäßig verriegelt. Entriegeln Sie die Neigungs- und die Rollachse, um die gezeigten Positionen einzustellen, und verriegeln Sie die Neigungs- und die Rollachse anschließend wieder.

C. Stellen Sie den Hebel ① in die Entriegelungsposition. Befestigen Sie anschließend den Gimbal so am Griff ②, dass die Sicherheitsverriegelung einrastet. Verriegeln Sie nun den Hebel.

D. Entriegeln Sie die Hebel ③ und entfernen Sie den oberen Quergriff ④.

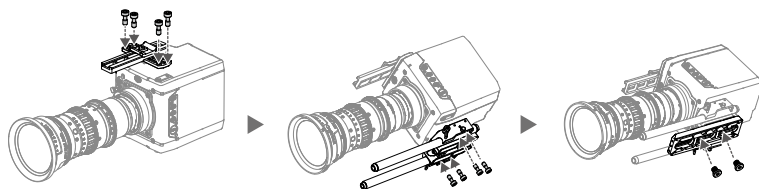


Die Kamera montieren

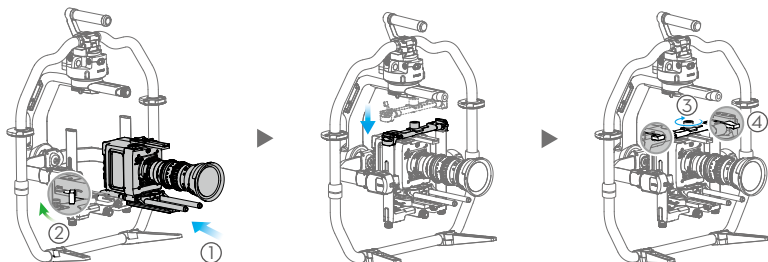
A. Befestigen Sie den Kamera-Quergriff an der Kamera.

B. Befestigen Sie die 15-mm-Stange und die Schärfefziehstangenhalterung an der Kamera.

C. Befestigen Sie die Kamerabodenplatte an der Kamera.



- D. Schieben Sie die Kamera ① so in die Befestigungsplatte, dass die Sicherheitsverriegelung einrastet. Verriegeln Sie dann den Hebel ②.
- E. Befestigen Sie den oberen Quergriff und ziehen Sie den Sicherungsknauf ③ an der Kamera fest. Verriegeln Sie dann die Hebel ④.

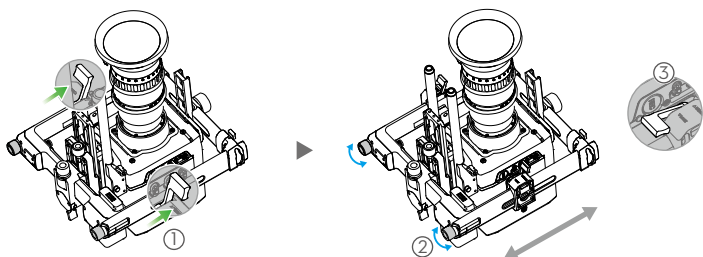


- Der Rollachsenarm kann erweitert werden, wenn nicht genügend Platz zur Befestigung einer großen Kamera vorhanden ist. Lösen Sie die Schrauben auf beiden Seiten der Rollachse, um den Arm auszustziehen.
- Schließen Sie vor dem Ausbalancieren der Kamera das SDI-Kabel und das Netzkabel der Kamera an und installieren Sie ein Focus-System.

Ausbalancieren

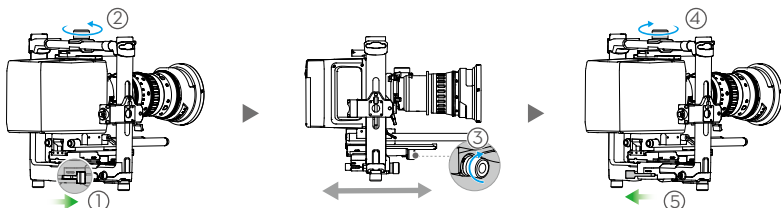
A. Vertikale Neigung ausbalancieren

- Entriegeln Sie die Neigungsachse. Drehen Sie die Neigungsachse so, dass das Kameraobjektiv nach oben zeigt.
- Drücken Sie die Seitenhebel ① in die entsicherte Stellung nach oben. Balancieren Sie die Kamera anschließend durch Drehen des Justierknaufs aus ②. Stellen Sie den Justierknauf so lange ein, bis die Kamera so ausbalanciert ist, dass sie weder nach unten noch nach oben kippt.
- Ziehen Sie die Hebel ③ fest.



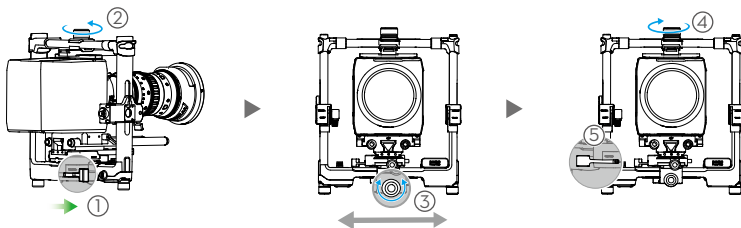
B. Tiefe der Neigungsachse ausbalancieren

- Drehen Sie die Neigungsachse so, dass das Kameraobjektiv nach vorne zeigt.
- Bringen Sie den Hebel ① in die entriegelte Position und lösen Sie den oberen Sicherungsknauf ②. Balancieren Sie die Kamera anschließend aus, indem Sie den Justierknauf so festdrehen, ③ dass die Kamera selbst dann stillsteht, wenn die Neigungsachse um 45 Grad nach oben oder unten gedreht wird.
- Ziehen Sie den Sicherungsknauf fest ④ und stellen Sie den Hebel ⑤ in die verriegelte Position.
- Verriegeln Sie die Neigungsachse.



C. Rollachse ausbalancieren

- Entriegeln Sie die Rollachse.
- Bringen Sie den Hebel ① in die entriegelte Position und lösen Sie anschließend den oberen Sicherungsknauf ②. Passen Sie die Position der Kamera anschließend an, ③ indem Sie den Justierknauf so festdrehen, dass die Kamera selbst dann stillsteht, wenn die Neigungsachse um 45 Grad nach links oder rechts gedreht wird.
- Ziehen Sie den Sicherungsknauf fest ④ und stellen Sie den Hebel in die ⑤ verriegelte Position.
- Verriegeln Sie die Rollachse.



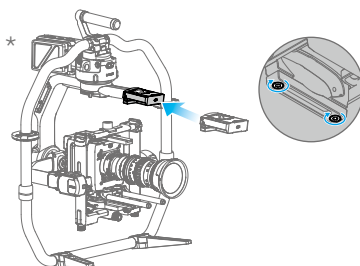
DE



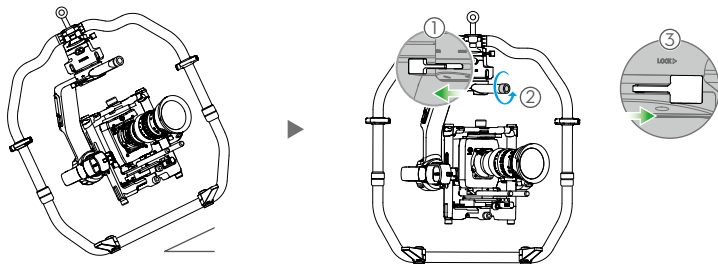
Überprüfen Sie die Balance der Neigungsachse. Lösen Sie den Sicherungsknauf und passen Sie die Kameraposition an, wenn die Neigungsachse nicht ausbalanciert ist.

D. Schwenkachse ausbalancieren

- * Um bei hohen Geschwindigkeiten eine erhöhte Gimbal-Leistung zu erzielen, wird empfohlen, vor dem Ausbalancieren der Schwenkachse den im Lieferumfang enthaltenen MotionBlock zu montieren. Befestigen Sie den MotionBlock an der Schwenkachse und ziehen Sie die Schrauben so wie dargestellt.

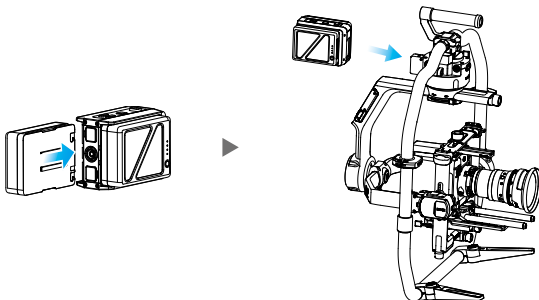


- Entriegeln Sie die Schwenkachse. Heben Sie eine Seite des Griffs an.
- Bringen Sie den Hebel ① in die entriegelte Position und passen Sie die Position der Kamera durch Drehen des Justierknopfs so an, ② dass die Kamera selbst dann stillsteht, wenn die Schwenkachse beim Anheben einer Griffseite um 45 Grad gedreht wird.
- Ziehen Sie den Hebel ③ fest.



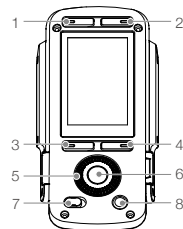
Den Ronin 2 einschalten und aktivieren

- Setzen Sie die Intelligent Battery so in die Akkualterung, dass die Akkufreigabetasten einrasten.
- Bringen Sie die Akkualterung so am Gimbal an, dass die Freigabetaste einrastet.
- Achten Sie darauf, die die Schwenk-, die Neige- und die Rollachse vor der Inbetriebnahme des Ronin 2 zu entriegeln. Drücken und halten Sie die Ein/Aus-Taste an der Gimbal- oder Akkualterung, um den Ronin 2 einzuschalten.
- Schalten Sie auf Ihrem Mobilgerät Bluetooth ein und starten Sie die Ronin-App. Befolgen Sie unter Verwendung einer sicheren Internetverbindung die Anweisungen zum erstmaligen Aktivieren des Ronin 2.



Einstellungen des integrierten Bedienfelds

- Drücken Sie die Montagemodustaste, um einen Montagemodus auszuwählen. Auf dem Bildschirm wird der Modus „Handheld“ (👉), „Car Mount“ (🚗), „Aerial“ (🚁) oder „Tripod“ (📵) angezeigt.
- Drücken Sie die Folgemodustaste, um einen Folgemodus auszuwählen. Auf dem Bildschirm wird der Modus „Lock“ (🔒), „Follow“ (👤), „FPV“ (🚁) oder „Recenter“ (🔄) angezeigt.
- Navigieren Sie zur Seite für die Motoreinstellungen und wählen Sie „Auto Tune“ aus. Sie können den Widerstand auch manuell einstellen. Bei den Werten für „Strength“, „Filter“ und „Control“ handelt es sich um erweiterte Einstellungen, die nur geändert werden sollten, wenn entsprechendes Fachwissen vorhanden ist.
- Navigieren Sie zur Seite für die „SmoothTrack“-Einstellungen, um die Werte „Speed“, „Deadband“ und „Acceleration“ jeweils für die Schwenk-, die Neigungs- und die Rollachse festzulegen.
- Navigieren Sie zur Seite für die „Remote“-Einstellungen, um die Werte „Deadband“, „Max Speed“ und „Smoothing“ jeweils für die Schwenk-, die Neigungs- und die Rollachse festzulegen und sie der Fernbedienung zuzuordnen.
- Navigieren Sie zur Einstellungsseite, um die Werte „Bind Remote“, „Remote Frequency Band“, „Speaker“ und „Axis Mode“ festzulegen. Das Bluetooth-Passwort finden Sie auf der Registerkarte „More“.



- Montagemodustaste
- Folgemodustaste
- Zurück-Taste
- Betätigungstaste
- Drehrad
- OK-Taste
- Verriegelungstaste
- Motorpausentaste

📶: Bluetooth-Verbindungsstatus

📶: Signalstärke der Fernbedienung

📶: GPS-Signal

🔒: Motorpausenmodus

🔒: Achsenmodus

🔒: Anzahl der aktiven Akkus

60%: Akkuladestatus

Motor			
Basic		More	
Stiffness			
	Pan	Tilt	Roll
	10	6	10
Power	0	-6	-2
Atti Err	1.9	0.6	0.1
Atti	0.02	-0.66	-0.15
Auto tune			

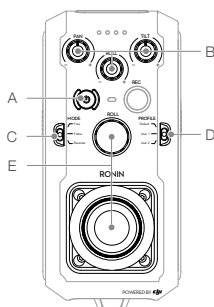
SmoothTrack			
Pan	Tilt	Roll	
SmoothTrack	ON	Push Pan	OFF
Speed	Deadband	Accel	
20	5	20	

Remote		
Motion	Channel	
Deadband	Max Speed	Smoothing
10	50	15
Left	Right	
0	0	
Test Endpoint		

Settings		
General	Profile	More
Calibrate System		
Bind Remote	Remote Freq.	
Start	2.4Hz	
Speaker	Axis Mode	
ON	3-axis	

Die Fernbedienung verwenden

- Halten Sie die Ein/Aus-Taste länger gedrückt, um die Fernbedienung einzuschalten. Die Status-LED leuchtet durchgehend grün und zeigt so an, dass der Gimbal angeschossen ist.
- Legen Sie die Steuergeschwindigkeit für jede Achse fest.
- Schalten Sie zwischen den verschiedenen Betriebsmodi um.
- Schalten Sie den Profilschalter um, um Voreinstellungsparameter auszuwählen.
- Drehen Sie den Rollknopf, um die Rollachsenbewegung zu steuern. Drücken Sie die Joysticksteuerung nach oben oder unten, um die Neigungsachsenbewegung zu steuern. Drücken Sie die Joysticksteuerung nach links oder rechts, um die Schwenkachsenbewegung zu steuern.



Die Fernbedienung ist vom Gimbal getrennt, wenn ihre Status-LED rot leuchtet. In diesem Falle muss die Verbindung neu aufgebaut werden. Rufen Sie über das integrierte Bedienfeld die Einstellungsseite auf und wählen Sie „Bind Device“ aus. Drücken Sie innerhalb von 30 Sekunden auf der Fernbedienung gleichzeitig C1+C2 und die Videotaste so lange, bis Sie einen kontinuierlichen Signalton hören. Die Status-LED leuchtet grün, sobald eine Verbindung hergestellt ist.

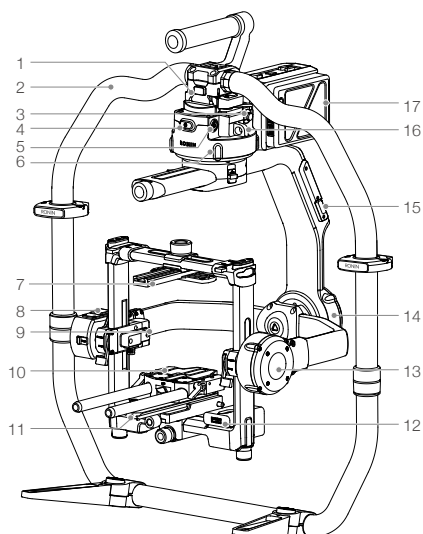
Mechanische und elektrische Eigenschaften

Gewicht	Einschließlich Griff: 6,4 kg Ohne Griff: 5,0 kg
Abmessungen:	Ohne Griff: 350 mm (B) × 416 mm (T) × 530 mm (H) Einschließlich Griff: 630 mm (B) × 416 mm (T) × 720 mm (H)
Eingangsleistung	Akku (Intelligent Battery): 4280 mAh – 22,8 V
Betriebsstrom	Statischer Strombedarf: ≈ 300 mA (bei 22,8 V) Dynamischer Strombedarf: ≈ 500 mA (bei 22,8 V) Strombedarf bei gesperrtem Motor: Max. 15 A (bei 22,8 V)
Betriebsfrequenz	2,4-2,4835 GHz; 5,725-5,850 GHz
Strahlungsleistung (EIRP)	2,4 GHz FCC: ≤ 25 dBm; CE: ≤ 20 dBm; SRRC: ≤ 20 dBm 5,8 GHz FCC: ≤ 25 dBm; CE: ≤ 14 dBm; SRRC: ≤ 14 dBm
Betriebstemperatur	-20 bis 50 °C

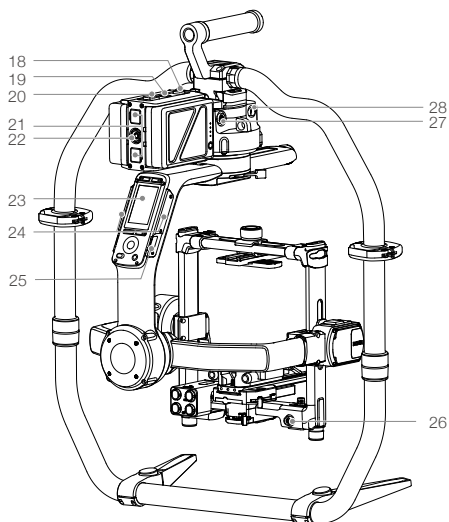
Nähere Informationen finden Sie in der Bedienungsanleitung:
<http://www.dji.com/ronin-2>

※ Dieser Inhalt kann jederzeit unangekündigt geändert werden.

Diagrama del Ronin 2

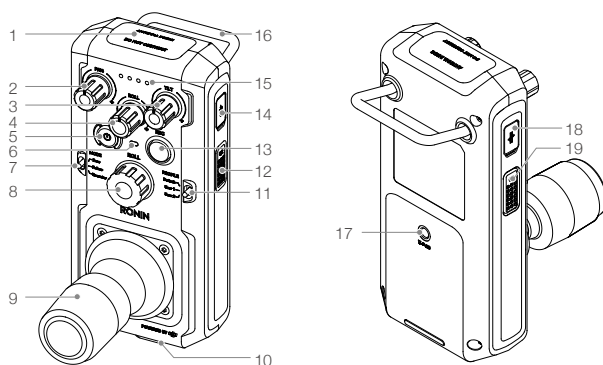


1. Soporte de cola de pato del estabilizador
2. Empuñadura del RONIN™ 2
3. Puerto SDI de salida
4. Botón de encendido
5. Puerto de alimentación de 14,4 V para accesorios
6. Motor de giro
7. Barra transversal superior de la cámara
8. GPS incorporado
9. Puerto SDI de entrada
10. Barra de 15 mm y soporte de la barra de enfoque
11. Placa base de la cámara
12. Centro de alimentación
13. Motor de inclinación
14. Motor de rotación
15. Puerto USB Type-C
16. Orificio de seguridad
17. Soporte de la batería/Batería Inteligente



18. Botón de liberación del soporte de la batería
19. Botón de encendido auxiliar
20. Botones de expulsión de batería
21. Puerto P-TAP de 14,4 V
22. Puerto de salida de 22,8 V CC
23. Panel táctil incorporado
24. Antenas integradas
25. Puerto D-BUS
26. Puerto de alimentación de 14,4 V para accesorios
27. Puerto de entrada CC
28. Puerto de alimentación de 14,4 V para accesorios

Control remoto



- | | | |
|---|--------------------------------------|---|
| 1. Antena integrada | 6. Indicador LED de estado | 14. Puerto USB Type-C |
| 2. Dial de control de la velocidad del eje de giro | 7. Interruptor de modo | 15. Indicadores del nivel de batería |
| 3. Dial de control de la velocidad del eje de inclinación | 8. Rueda de rotación | 16. Empuñadura |
| 4. Dial de control de la velocidad del eje de rotación | 9. Palanca de control | 17. Puerto para montaje de accesorios (1/4"-20) |
| 5. Botón de encendido | 10. Anclaje de correa para el cuello | 18. Puerto CAN |
| | 11. Interruptor de perfil | 19. Botón C1 |
| | 12. Botón C2 | |
| | 13. Botón de grabación | |

Para empezar

A. Descargue la aplicación Ronin 2 y vea los tutoriales.

Busque "Ronin 2" en la App Store o en Google Play y siga las instrucciones de instalación. Vea el tutorial en el sitio web oficial de DJI.
<http://www.dji.com/ronin-2>



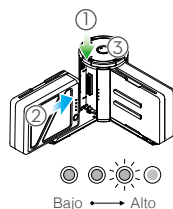
Aplicación Ronin 2

B. Cargue las baterías

Utilice el puerto de carga suministrado para cargar completamente las Baterías Inteligentes del Ronin 2 antes del primer uso.

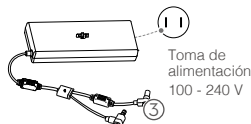
- Pulse el botón de liberación y abra la tapa del puerto de carga correspondiente.
- Inserte la Batería Inteligente en el puerto de carga para iniciar la carga.

Cargue el dispositivo de control remoto con un cargador USB a través del puerto USB Type-C.

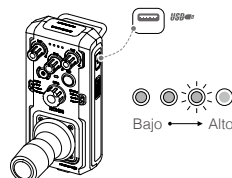


Tiempo de carga: 1,5 horas

Pulse el botón de nivel de batería una vez para comprobar el nivel de la batería.



Toma de alimentación
100 - 240 V



Bajo → Alto

Tiempo de carga: 2 horas (al cargar a 2 A)

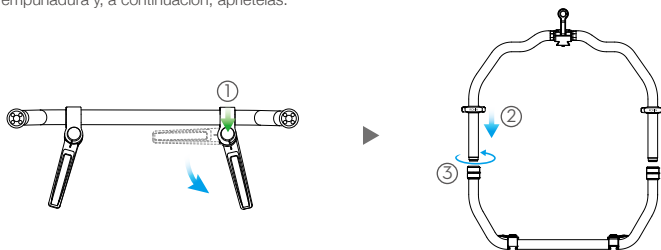
Pulse el botón de encendido una vez para comprobar el nivel de la batería. Manténgalo pulsado para encender o apagar.



- Al completarse la carga, los indicadores de nivel de batería se apagarán y el piloto LED del puerto de carga cambiará a verde, emitiendo una señal.
- Asegúrese de pulsar el botón de liberación de la parte superior del Centro de Carga al retirar la batería.

Montaje del Ronin 2

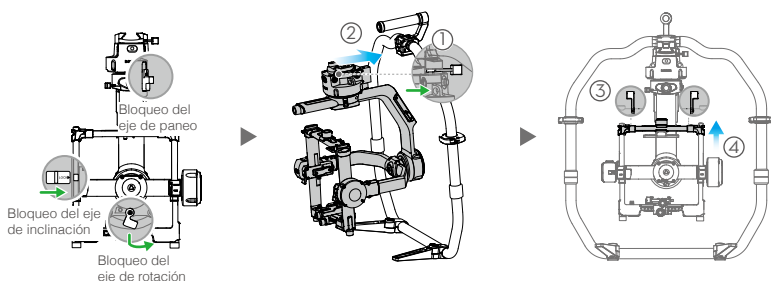
A. Pulse el botón situado en los pies de la empuñadura y extiéndalos hacia fuera. Monte las piezas superior e inferior de la empuñadura y, a continuación, apriételas.



B. Los ejes de paneo, inclinación y rotación están bloqueados de forma predeterminada. Desbloquee los ejes de inclinación y rotación para ajustar sus posiciones, tal y como se muestra, y, a continuación, vuelva a bloquearlos.

C. Cambie la palanca ① a la posición de desbloqueo. A continuación, conecte el estabilizador a la empuñadura ② hasta que engrane el seguro. Ahora bloquee la palanca.

D. Desbloquee las palancas ③ y retire la barra transversal superior ④.

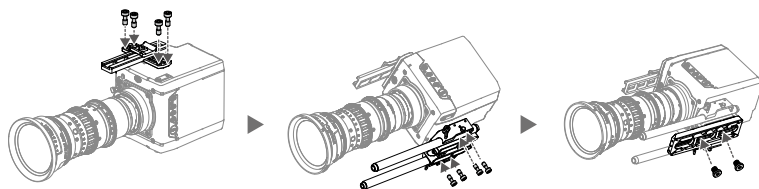


Montaje de la cámara

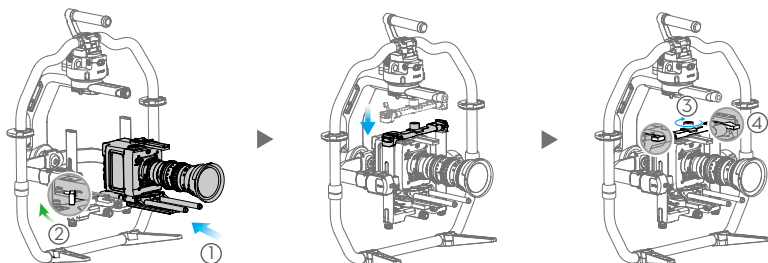
A. Acople la barra transversal superior de la cámara a la cámara.

B. Conecte la barra de 15 mm y el soporte de la barra de enfoque a la cámara.

C. Monte la cámara en su placa base.



- D. Deslice la cámara ① en la placa de montaje hasta que engrane el seguro y, a continuación, bloquee la palanca ②.
- E. Monte la barra superior transversal y apriete la rueda de fijación ③ de la cámara. A continuación, bloquee las palancas ④.

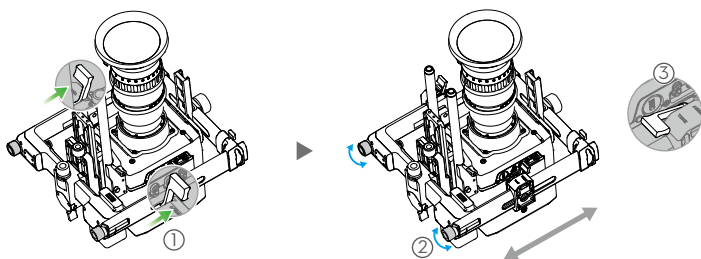


- El brazo del eje de rotación se puede extender si no hay suficiente espacio para montar una cámara grande. Afloje los tornillos de ambos lados del eje de rotación para extraer el brazo.
- Antes de equilibrar la cámara, conecte el cable SDI y el cable de alimentación de la cámara, e instale un sistema de enfoque.

Equilibrado

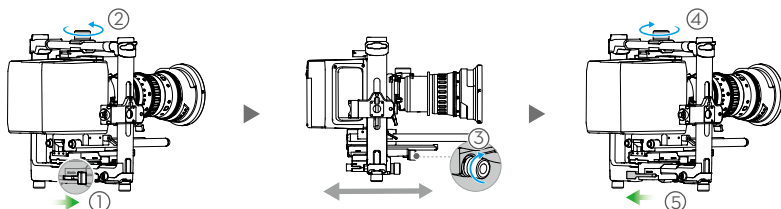
A. Equilibrado de la inclinación vertical

- Desbloquee el eje de inclinación. Gire el eje de inclinación, de forma que la lente de la cámara apunte hacia arriba.
- Empuje las palancas laterales hacia arriba ①, a su posición de desbloqueo. A continuación, ajuste el equilibrio de la cámara girando la rueda de ajuste ②. Haga los ajustes necesarios hasta que la cámara esté bien equilibrada, sin inclinarse hacia arriba o hacia abajo.
- Apriete las palancas ③.



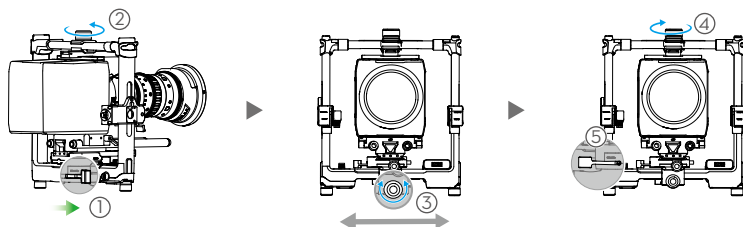
B. Equilibrado de la profundidad del eje de inclinación

- Gire el eje de inclinación, de forma que la lente de la cámara apunte hacia delante.
- Cambie la palanca ① a la posición de desbloqueo y, a continuación, afloje la rueda de fijación superior ②. Gire la rueda de ajuste ③ para equilibrar la cámara, hasta que esta permanezca estable al girar el eje de inclinación 45 grados hacia arriba o hacia abajo.
- Apriete la rueda de fijación ④ y cambie la palanca ⑤ a la posición de bloqueo.
- Bloquee el eje de inclinación.



C. Equilibrado del eje de rotación

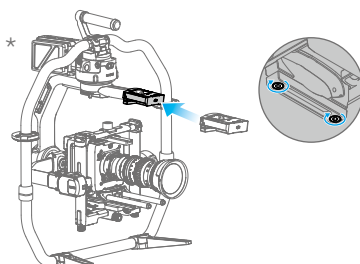
- Desbloquee el eje de rotación.
- Cambie la palanca ① a la posición de desbloqueo y, a continuación, afloje la rueda de fijación superior ②. Gire la rueda de ajuste ③ para ajustar la posición de la cámara, hasta que esta permanezca estable al girar el eje de inclinación 45 grados hacia la izquierda o hacia la derecha.
- Apriete la rueda de fijación ④ y cambie la palanca ⑤ a la posición de bloqueo.
- Bloquee el eje de rotación.



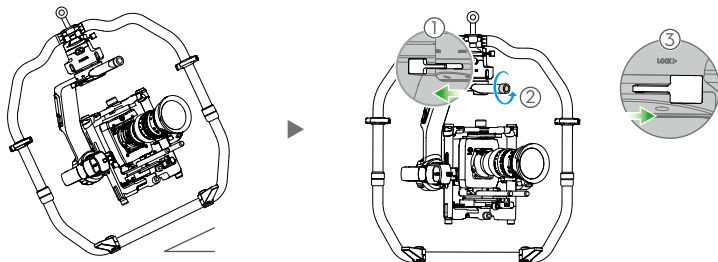
Vuelva a comprobar el equilibrio del eje de inclinación. Afloje la rueda de fijación y ajuste la posición de la cámara si el eje de inclinación no está equilibrado.

D. Equilibrado del eje de giro

* Se recomienda montar el MotionBlock proporcionado antes de equilibrar el eje de giro al filmar escenas a alta velocidad a fin de optimizar el rendimiento del estabilizador. Conecte el MotionBlock al eje de giro y apriete los tornillos, tal y como se muestra.

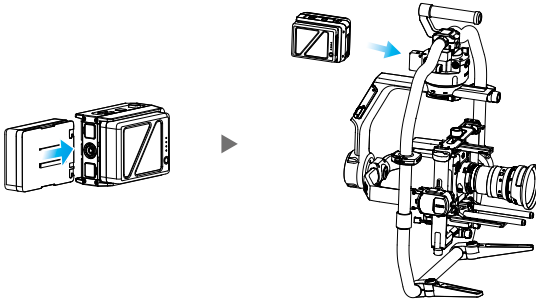


- Desbloquee el eje de paneo. Alce un lado de la empuñadura.
- Cambie la palanca ① a la posición de desbloqueo. A continuación, con la rueda de ajuste, ajuste la posición de la cámara ② hasta que permanezca estable al girar el eje de giro 45 grados mientras levanta un lado de la empuñadura.
- Apriete la palanca ③.



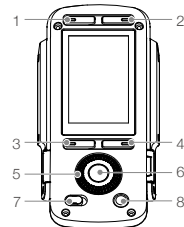
Encendido y activación del Ronin 2

- Inserte las Baterías Inteligentes en su soporte hasta que los botones de expulsión engranen.
- Conecte el soporte de la batería al estabilizador hasta que el botón de liberación engrane.
- Asegúrese de que los ejes de paneo, inclinación y rotación están desbloqueados antes de encender el Ronin. 2. Mantenga pulsado el botón de encendido en el estabilizador o soporte de la batería para encender el Ronin. 2.
- En su dispositivo móvil, active la función Bluetooth e inicie la aplicación Ronin. Con una conexión segura a Internet, siga las instrucciones que aparecen en pantalla para activar el Ronin 2 por primera vez.



Configuración del panel táctil incorporado

- Pulse el botón de modo de montaje para seleccionar un modo de montaje. La pantalla mostrará los modos Handheld (Portátil) (H), Car Mount (Coche) (C), Aerial (Antena) (A) o Tripod (Trípode) (T).
- Pulse el botón de modo de seguimiento para seleccionar un modo de seguimiento. La pantalla mostrará los modos Lock (Fijar) (L), Follow (Seguir) (F), FPV (A) (Primera persona) o Recenter (Recentrar) (R).
- Acceda a la página de configuración Motor y seleccione Auto Tune (Sintonización automática). También puede ajustar manualmente la rigidez con el control Stiffness. Strength (Intensidad), Filter (Filtro) y Control (Control) son parámetros de configuración avanzados y sólo deben ajustarse si se cuenta con los conocimientos necesarios.
- Acceda a la página de configuración SmoothTrack para ajustar los valores Speed (Velocidad), Deadband (Zona neutra) y Acceleration (Aceleración) de los ejes de paneo, inclinación y rotación por separado.
- Acceda a la página de configuración Remote para ajustar los valores Deadband (Zona neutra), Max Speed (Velocidad máxima) y Smoothing (Suavizado) de los ejes de paneo, inclinación y rotación, por separado, y asignarlos al dispositivo de control remoto.
- Acceda a la página Settings para ajustar los valores Bind Remote (Enlace remoto), Remote Frequency Band (Banda de frecuencias remotas), Speaker (Altavoz) y Axis Mode (Modo de eje). La contraseña de Bluetooth está disponible en la pestaña "More" (Más).



- Botón de modo de montaje
- Botón de modo de seguimiento
- Botón de retroceso
- Botón de cambio
- Rueda de selección
- Botón OK
- Botón de bloqueo
- Botón de pausa del motor

Bluetooth : Estado de la conexión Bluetooth

Intensidad de señal del control remoto

Señal de GPS

Modo de pausa del motor

Modo del eje

Número de batería de trabajo

60% : Nivel de batería

Motor			
Basic		More	
Stiffness	Pan	Tilt	Roll
	10	6	10
Power	0	-6	-2
Atti Err	1.9	0.6	0.1
Atti	0.02	-0.66	-0.15
Auto tune			

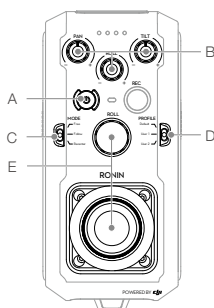
SmoothTrack			
Pan		Tilt	Roll
SmoothTrack	ON	Push Pan	OFF
Speed	20	Deadband	5
Accel	20		

Remote			
Motion		Channel	
Deadband	10	Max Speed	50
Smoothing	15		
Left	0	Right	0
Test Endpoint			

Settings			
General		Profile	More
Calibrate System			
Bind Remote	Start	Remote Freq.	2.4Hz
Speaker	ON	Axis Mode	3-axis

Funcionamiento del control remoto

- Mantenga pulsado el botón de encendido en el control remoto. El LED de estado se ilumina en verde fijo, lo que indica que está conectado al estabilizador.
- Establece la velocidad de control de cada eje.
- Cambia entre los distintos modos de funcionamiento.
- Cambia el interruptor de perfil a los parámetros predefinidos.
- Gire la rueda de rotación para controlar el movimiento del eje de rotación. Mueva la palanca de control de control hacia arriba o hacia abajo para controlar el movimiento del eje de inclinación. Mueva la palanca de control hacia la derecha o hacia la izquierda para controlar el movimiento del eje de paneo.



! El LED de estado del control remoto está desconectado del estabilizador cuando se ilumina en color rojo fijo, y necesitará volver a conectarse. Acceda a la página Settings (Configuración) a través del panel táctil incorporado y seleccione "Bind Device" (Vincular dispositivo). En un plazo de 30 segundos, pulse C1+C2 + botón Record (Grabación) simultáneamente en el control remoto hasta que escuche un pitido continuo. El LED de estado se iluminará en color verde fijo una vez establecida la conexión correctamente.

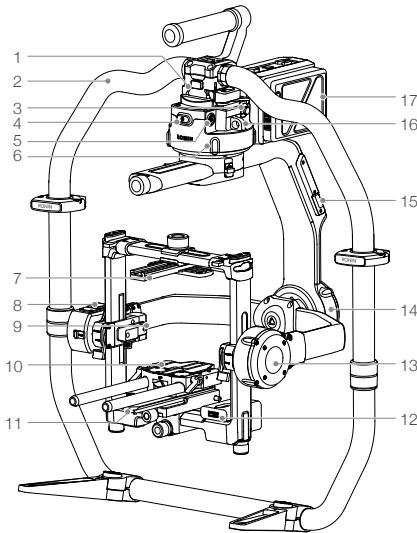
Características eléctricas y mecánicas

Peso	Incluida la empuñadura: 6,4 kg (14 lb) Sin incluir la empuñadura: 5,0 kg (11 lb)
Dimensiones	Sin incluir la empuñadura: 350 mm (An.) x 416 mm (Fondo) x 530 mm (Al.) Incluida la empuñadura: 630 mm (An.) x 416 mm (Fondo) x 720 mm (Al.)
Alimentación de entrada	Batería inteligente: 4280 mAh-22,8 V
Corriente de funcionamiento	Corriente estática: ≈300 mA (a 22,8 V) Corriente dinámica: ≈500 mA (a 22,8 V) Corriente de motor bloqueado: Máx. 15 A (a 22,8 V)
Frecuencia de funcionamiento	2,4-2,4835 GHz; 5,725-5,850 GHz
Potencia de transmisión (PIRE)	2,4 GHz FCC: ≤ 25 dBm; CE: ≤ 20 dBm; SRRC: ≤ 20 dBm 5,8 GHz FCC: ≤ 25 dBm; CE: ≤ 14 dBm; SRRC: ≤ 14 dBm
Temperatura de funcionamiento	-20 a 50 °C (-4 a 122 °F)

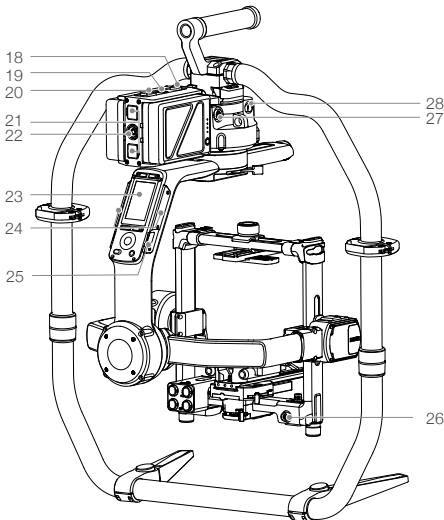
Para obtener más información, lea el manual del usuario:
<http://www.dji.com/ronin-2>

※Este contenido puede modificarse sin notificación previa.

Schéma du Ronin 2

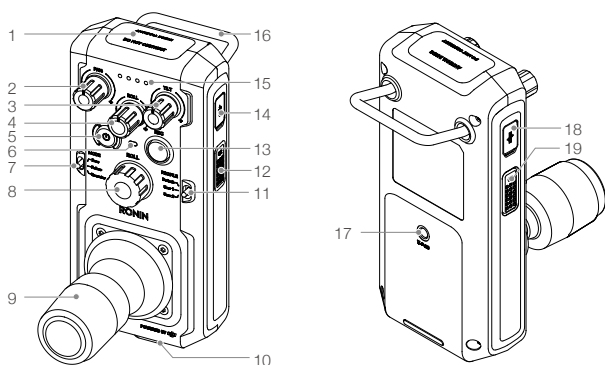


1. Support en queue d'aronde
2. Grip RONIN™ 2
3. Port de sortie SDI
4. Bouton d'alimentation
5. Port d'alimentation pour accessoires 14,4 V
6. Moteur panoramique
7. Barre supérieure de caméra
8. GPS intégré
9. Port d'entrée SDI
10. Barre de 15 mm et Support de barre de mise au point
11. Socle de caméra
12. Hub d'alimentation
13. Moteur d'inclinaison
14. Moteur rotatif
15. Port USB Type-C
16. Orifice de sécurité
17. Support de batterie/Batterie Intelligente



18. Bouton de déverrouillage du support de batterie
19. Bouton d'alimentation secondaire
20. Boutons d'éjection de la batterie
21. Port P-Tap 14,4 V
22. Port de sortie CC 22,8 V
23. Écran tactile intégré
24. Antennes intégrées
25. Port D-Bus
26. Port d'alimentation pour accessoires 14,4 V
27. Port d'entrée CC
28. Port d'alimentation pour accessoires 14,4 V

Radiocommande



- | | | |
|--|---------------------------------|---|
| 1. Antenne intégrée | 6. Voyant d'état | 14. Port USB Type-C |
| 2. Molette de contrôle de vitesse de l'axe panoramique | 7. Commutateur de mode | 15. Indicateurs de niveau de batterie |
| 3. Molette de contrôle de vitesse de l'axe d'inclinaison | 8. Molette de roulis | 16. Poignée |
| 4. Molette de contrôle de vitesse de l'axe de roulis | 9. Joystick de contrôle | 17. Port de connexion d'accessoires (1/4 po-20) |
| 5. Bouton d'alimentation | 10. Fixation pour sangle de cou | 18. Port CAN |
| | 11. Commutateur de profil | 19. Bouton C1 |
| | 12. Bouton C2 | |
| | 13. Bouton d'enregistrement | |

Mise en route

A. Téléchargez l'application Ronin 2 et visionnez les didacticiels.

Recherchez « Ronin 2 » sur l'App Store ou Google Play et suivez les instructions d'installation. Visionnez le didacticiel sur le site officiel de DJI.

<http://www.dji.com/ronin-2>



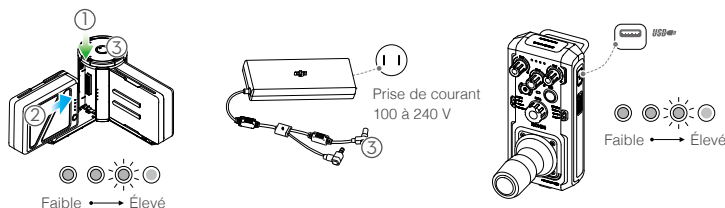
Application Ronin 2

B. Chargement des batteries

Rechargez entièrement les Batteries Intelligentes du Ronin 2 à l'aide de la station de recharge fournie avant de l'utiliser pour la première fois.

- Appuyez sur le bouton de déverrouillage et ouvrez le cache du port de charge correspondant.
- Insérez la Batterie Intelligente dans le port de charge pour commencer le chargement.

Rechargez la radiocommande en connectant un chargeur USB au port USB Type-C.



Temps de charge : 1,5 heure

Appuyez une fois sur le bouton de niveau de batterie pour vérifier le niveau de charge de la batterie.

Temps de charge : 2 heures (pour une charge à 2 A)

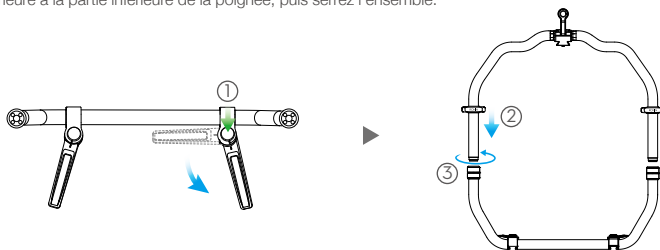
Appuyez une fois sur le bouton d'alimentation pour vérifier le niveau de charge de la batterie. Appuyez longuement sur le bouton pour allumer/éteindre l'appareil.



- Une fois la recharge terminée, les indicateurs de niveau de batterie s'éteignent. Le voyant de la station de recharge s'allume en vert et émet un bip sonore.
- Lorsque vous retirez la batterie, n'oubliez pas d'appuyer sur le bouton de déverrouillage sur le dessus de la station de recharge.

Assemblage du Ronin 2

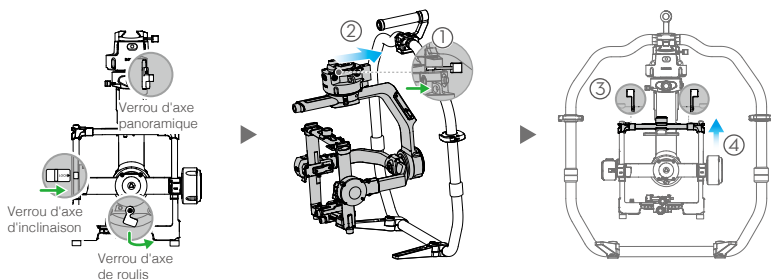
A. Appuyez sur le bouton situé sur les pieds de la poignée, puis déployez-les vers l'extérieur. Assemblez la partie supérieure à la partie inférieure de la poignée, puis serrez l'ensemble.



B. Les axes panoramique, d'inclinaison et de roulis sont verrouillés par défaut. Déverrouillez l'axe d'inclinaison et l'axe de roulis afin d'ajuster leur position, comme illustré, puis verrouillez-les à nouveau.

C. Tournez le levier ① en position de déverrouillage. Ensuite, faites glisser la nacelle dans la poignée ② jusqu'à enclencher le verrou sécurité. Verrouillez ensuite le levier.

D. Déverrouillez les leviers ③ et retirez la barre supérieure ④.

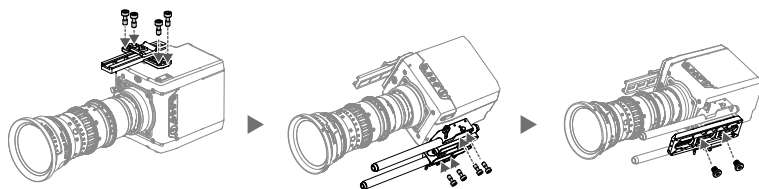


Fixation de la caméra

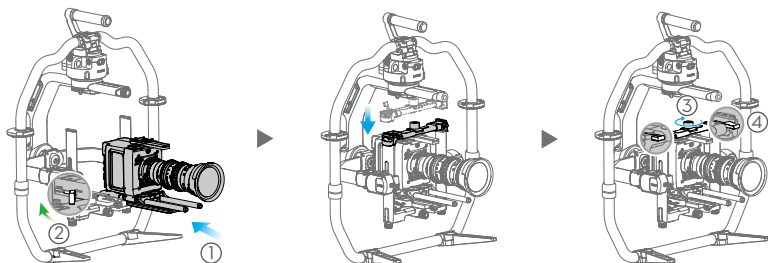
A. Fixez la barre supérieure de caméra à la caméra.

B. Fixez la barre de 15 mm et le support de mise au point à la caméra.

C. Fixez le socle de caméra à la caméra.



- D. Faites glisser la caméra ① dans la plaque de fixation jusqu'à enclencher le verrou de sécurité, puis verrouillez le levier ②.
- E. Fixez la barre supérieure à la caméra et serrez la molette de blocage ③, puis verrouillez les leviers ④.

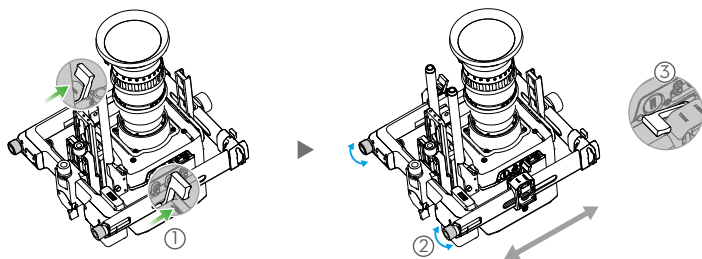


- Le bras de l'axe de roulis peut être prolongé s'il n'y a pas assez d'espace pour fixer une grande caméra. Desserrez les vis de chaque côté de l'axe de roulis pour déplier le bras.
- Avant d'équilibrer la caméra, branchez le câble SDI et le câble d'alimentation de la caméra, puis installez un système de mise au point.

Équilibrage

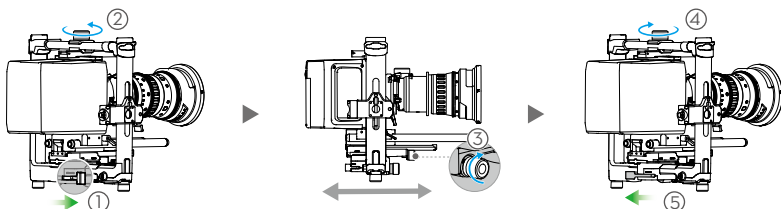
A. Équilibrage de l'inclinaison verticale

- Déverrouillez l'axe d'inclinaison. Faites tourner l'axe d'inclinaison de sorte à orienter l'objectif de la caméra vers le haut.
- Poussez les leviers latéraux ① en position de déverrouillage. Ensuite, ajustez l'équilibre de la caméra en tournant la molette de réglage ②. Faites des ajustements jusqu'à atteindre un bon équilibre. La caméra ne doit pas s'incliner vers le haut, ni vers le bas.
- Serrez les leviers ③.



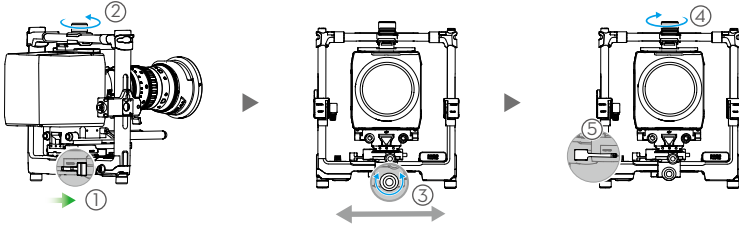
B. Équilibrage de la profondeur de l'axe d'inclinaison

- Faites tourner l'axe d'inclinaison de sorte à orienter l'objectif de la caméra vers l'avant.
- Tournez le levier ① en position de déverrouillage, puis desserrez la molette de blocage supérieure ②. Ajustez l'équilibre de la caméra en tournant la molette de réglage ③ jusqu'à ce que la caméra ne bouge plus lorsque l'axe d'inclinaison pivote de 45 degrés vers le haut ou vers le bas.
- Serrez la molette de blocage ④ et tournez le levier ⑤ en position de verrouillage.
- Verrouillez l'axe d'inclinaison.



C. Équilibrage de l'axe de roulis

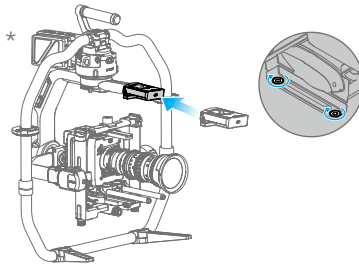
- Déverrouillez l'axe de roulis.
- Tournez le levier ① en position de déverrouillage, puis desserrez la molette de blocage supérieure ②. Ajustez la position de la caméra en tournant la molette de réglage ③ jusqu'à ce que la caméra ne bouge plus lorsque l'axe d'inclinaison pivote de 45 degrés vers la droite ou vers la gauche.
- Serrez la molette de blocage ④ et tournez le levier ⑤ en position de verrouillage.
- Verrouillez l'axe de roulis.



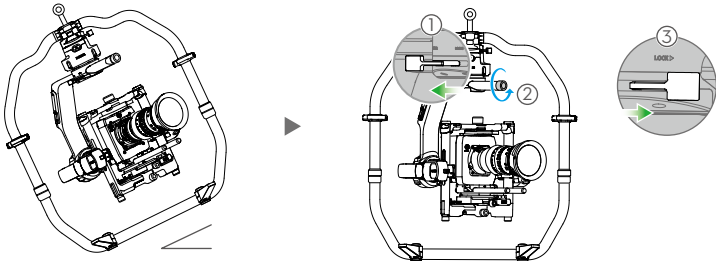
Vérifiez à nouveau l'équilibre de l'axe d'inclinaison. Desserrez la molette de blocage et ajustez la position de la caméra si l'axe d'inclinaison présente un déséquilibre.

D. Équilibrage de l'axe panoramique

* Pour optimiser les performances de la nacelle lors de prises de vue à haute vitesse, il est conseillé de monter le MotionBlock fourni avant d'équilibrer l'axe panoramique. Fixez le MotionBlock à l'axe panoramique et serrez les vis comme illustré.

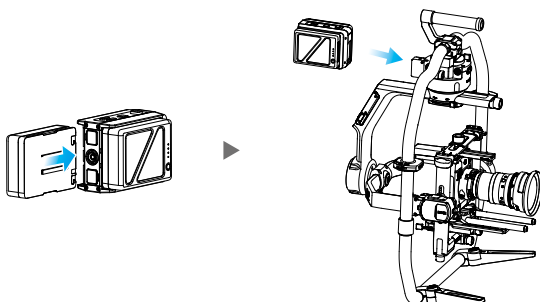


- Déverrouillez l'axe panoramique. Soulevez l'un des côtés de la poignée.
- Tournez le levier ① en position de déverrouillage, puis ajustez la position de la caméra en tournant la molette de réglage ② jusqu'à ce que la caméra ne bouge plus lorsque l'axe panoramique pivote de 45 degrés et que vous soulevez l'un des côtés de la poignée.
- Serrez le levier ③.



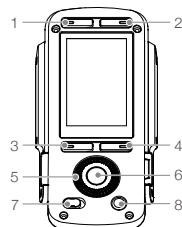
Mise sous tension et activation du Ronin 2

- Insérez les Batteries Intelligentes dans le support de batterie jusqu'à enclencher le bouton d'éjection.
- Fixez le support de batterie à la nacelle et enclenchez le bouton de déverrouillage.
- Veillez à déverrouiller les axes panoramique, d'inclinaison et de roulis avant de mettre le Ronin 2 sous tension. Appuyez longuement sur le bouton d'alimentation de la nacelle ou du support de batterie pour allumer le Ronin 2.
- Sur votre appareil mobile, activez le mode Bluetooth et lancez l'application Ronin. À l'aide d'une connexion Internet sécurisée, suivez les instructions affichées à l'écran pour activer le Ronin 2 pour la première fois.



Configuration de l'écran tactile

- Appuyez sur le bouton Mode de fixation pour sélectionner un mode de fixation. L'écran affiche quatre options : Handheld (Main libre) (Portable), Car Mount (Support de voiture), Aerial (Aérien) et Tripod (Trépied).
- Appuyez sur le bouton Mode de suivi pour sélectionner un mode de suivi. L'écran affiche quatre options : Lock (Verrouiller), Follow (Suivre), FPV (Vue subjective) et Recenter (Recentrer).
- Accédez à la page Motor settings (Réglages moteur) et sélectionnez Auto Tune (Réglage automatique). Vous pouvez également régler la rigidité (Stiffness) manuellement. Les valeurs Strength (Intensité), Filter (Filtre) et Control (Contrôle) sont des paramètres avancés. Ne les modifiez que si vous disposez des connaissances nécessaires.
- Accédez à la page SmoothTrack settings (Réglages SmoothTrack) pour régler les valeurs Speed (Vitesse), Deadband (Zone morte) et Acceleration (Accélération) des axes panoramique, d'inclinaison et de roulis séparément.
- Accédez à la page Remote settings (Réglages à distance) pour ajuster les valeurs Deadband (Zone morte), Max Speed (Vitesse max.) et Smoothing (Lissage) des axes panoramique, d'inclinaison et de roulis individuellement et les affecter à la radiocommande.
- Accédez à la page Settings (Réglages) pour paramétrer les options Bind Remote (Associer une radiocommande), Remote Frequency Band (Bande de fréquence de la radiocommande), Speaker (Haut-parleur) et Axis (Axe). Le mot de passe Bluetooth est affiché dans l'onglet « More » (Plus).



- Bouton Mode de fixation
- Bouton Mode de suivi
- Bouton de retour
- Bouton d'activation
- Roue de navigation
- Bouton OK
- Bouton de verrouillage
- Bouton Pause moteur

- : état de la connexion Bluetooth
- : intensité du signal de la radiocommande
- : signal GPS
- : mode Pause moteur
- : mode Axe
- : nombre de batteries utilisées
- 60% : niveau de la batterie

Motor			
Basic		More	
Stiffness	Pan	Tilt	Roll
	0	-6	-2
Power	1.9	0.6	0.1
Atti Err	0.02	-0.66	-0.15
Auto tune			

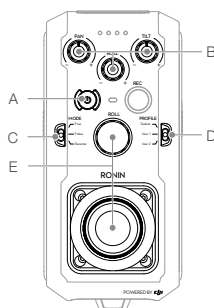
SmoothTrack			
Pan		Tilt	Roll
SmoothTrack		Push Pan	OFF
ON			
Speed	20	Deadband	5
		Accel	20

Remote			
Motion		Channel	
Deadband		Max Speed	Smoothing
10		50	15
Left	0	Right	0
Test Endpoint			

Settings			
General		Profile	More
Calibrate System			
Bind Remote	Start	Remote Freq.	2.4Hz
Speaker	ON	Axis Mode	3-axis

Fonctionnement de la radiocommande

- Appuyez longuement sur le bouton d'alimentation pour allumer la radiocommande. Le voyant d'état s'allume en vert pour indiquer la connexion à la nacelle.
- Définit la vitesse de contrôle pour chaque axe.
- Fait défiler les différents modes de fonctionnement.
- Active le commutateur de profil et permet de sélectionner des paramètres préconfigurés.
- Tournez la molette de roulis pour contrôler le mouvement de l'axe de roulis. Inclinez le joystick de contrôle vers le haut ou vers le bas pour contrôler le mouvement de l'axe d'inclinaison. Inclinez le joystick de contrôle vers la gauche ou vers la droite pour contrôler le mouvement de l'axe panoramique.



Le voyant d'état de la radiocommande s'allume en rouge lorsque la radiocommande est déconnectée de la nacelle. Vous devez alors réassocier l'appareil. Accédez à la page Settings (Réglages) sur l'écran tactile intégré et sélectionnez « Bind Device » (Associer l'appareil). Pendant 30 secondes, appuyez simultanément sur les boutons C1, C2 et le bouton d'enregistrement de la radiocommande jusqu'à entendre un bip continu. Le voyant d'état s'allume en vert lorsque la connexion est établie.

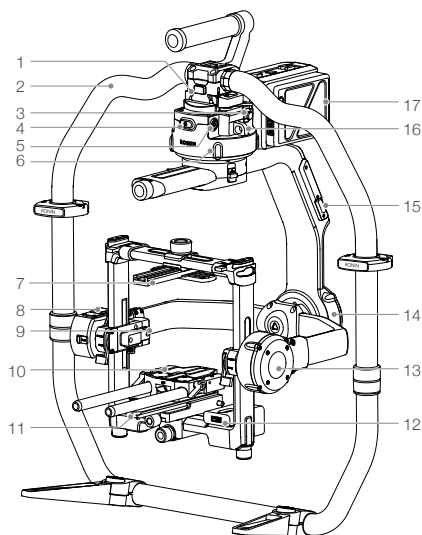
Caractéristiques mécaniques et électriques

Poids	Grip inclus : 6,4 kg (14 lb) Sans grip : 5,0 kg (11 lb)
Dimensions	Sans grip : 350 mm (l) x 416 mm (P) x 530 mm (H) Grip inclus : 630 mm (l) x 416 mm (P) x 720 mm (H)
Puissance d'entrée	Batterie Intelligente : 4 280 mAh, 22,8 V
Tension de fonctionnement	Courant statique : ≈300 mA (22,8 V) Courant dynamique : ≈500 mA (22,8 V) Courant du moteur verrouillé : 15 A max. (22,8 V)
Fréquence de fonctionnement	2,4 à 2,4835 GHz ; 5,725 à 5,850 GHz
Puissance de l'émetteur (EIRP)	2,4 GHz FCC : ≤ 25 dBm ; CE : ≤ 20 dBm ; SRRC : ≤ 20 dBm 5,8 GHz FCC : ≤ 25 dBm ; CE : 14 dBm ; SRRC : ≤ 14 dBm
Température de fonctionnement	-20 à 50° C (-4 à 122° F)

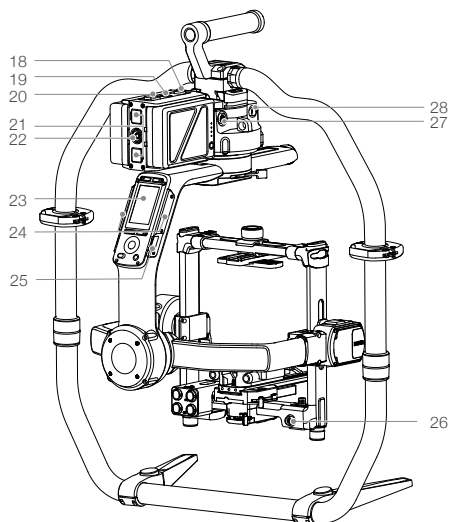
Pour en savoir plus, consultez le guide de l'utilisateur :
<http://www.dji.com/ronin-2>

※Ce contenu peut être modifié sans préavis.

Schema del Ronin 2

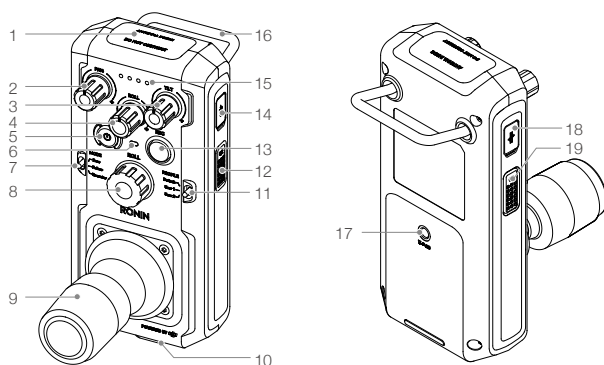


1. Supporto a coda di rondine per gimbal
2. Impugnatura del RONIN™ 2
3. Porta SDI-Out
4. Pulsante di accensione
5. Porta di alimentazione accessori 14,4 V
6. Motore di rotazione orizzontale (pan)
7. Barra traversa superiore per telecamera
8. GPS integrato
9. Porta SDI-In
10. Asta da 15 mm e supporto per asta di messa a fuoco
11. Piastra di base per telecamera
12. Hub di alimentazione
13. Motore di inclinazione
14. Motore di rollio
15. Porta USB Type-C
16. Foro di sicurezza
17. Supporto per batteria/Batteria intelligente



18. Pulsante di rilascio del supporto per batteria
19. Pulsante di accensione secondario
20. Pulsanti di espulsione della batteria
21. Porta P-Tap 14,4 V
22. Porta di uscita CC 22,8 V
23. Pannello a sfioramento integrato
24. Antenne integrate
25. Porta D-Bus
26. Porta di alimentazione accessori 14,4 V
27. Porta di ingresso CC
28. Porta di alimentazione accessori 14,4 V

Dispositivo di controllo remoto



- | | | |
|--|-------------------------------|---|
| 1. Antenna incorporata | 6. Led di stato | 14. Porta USB Type-C |
| 2. Manopola di controllo velocità dell'asse di rotazione orizzontale | 7. Interruttore Mode | 15. Indicatori del livello di carica della batteria |
| 3. Manopola di controllo velocità dell'asse di inclinazione | 8. Manopola Roll | 16. Impugnatura |
| 4. Manopola di controllo velocità dell'asse di rotazione | 9. Joystick di comando | 17. Porta di montaggio accessori (1/4"-20) |
| 5. Pulsante di accensione | 10. Attacco per tracolla | 18. Porta CAN |
| | 11. Interruttore Profile | 19. Pulsante C1 |
| | 12. Pulsante C2 | |
| | 13. Pulsante di registrazione | |

Guida introduttiva

A. Scaricare l'app Ronin 2 e guardare i tutorial.

Cercare "Ronin 2" sull'App Store o su Google Play e seguire le istruzioni per l'installazione. Guardare il tutorial sul sito Web ufficiale DJI.
<http://www.dji.com/ronin-2>



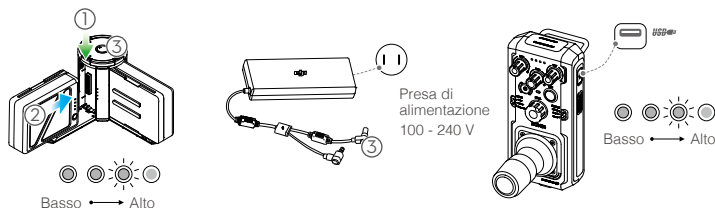
App Ronin 2

B. Caricare le batterie

Utilizzare l'hub di carica in dotazione per caricare completamente le batterie intelligenti del Ronin 2 prima di utilizzarlo per la prima volta.

- Premere il pulsante di rilascio e aprire il coperchio della porta di carica corrispondente.
- Inserire la batteria intelligente nella porta di carica per avviare il processo di carica.

Caricare il dispositivo di controllo remoto collegando un caricatore USB tramite la porta USB Type-C.



Tempo di carica: 1,5 ore

Premere una volta il pulsante del livello di carica della batteria per controllare il livello di carica della batteria.

Tempo di carica: 2 ore (quando si esegue la carica a 2 A)

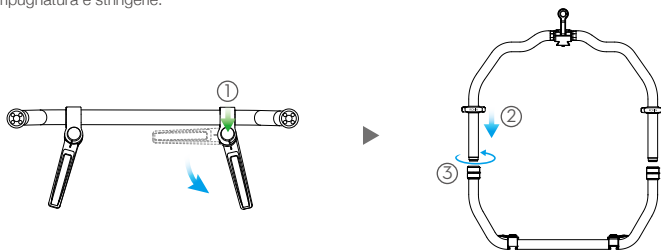
Premere una volta il pulsante di accensione per controllare il livello di carica della batteria. Tenere premuto per accendere/spengere.



- Quando la carica è completa, gli indicatori del livello di carica della batteria si spengono, il LED dell'hub di carica diventa verde e viene emesso un segnale acustico.
- Assicurarsi di premere il pulsante di rilascio sulla parte superiore dell'hub di carica quando si rimuove la batteria.

Montaggio del Ronin 2

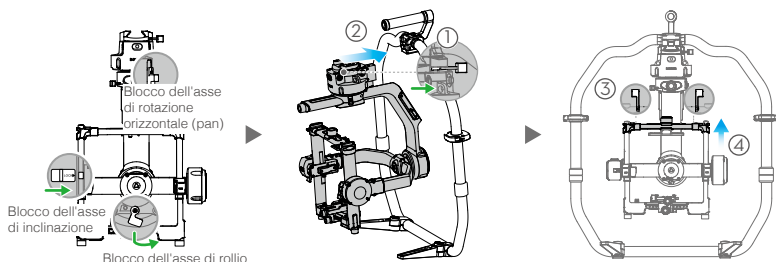
A. Premere i pulsanti sui piedi dell'impugnatura ed estenderli verso l'esterno. Fissare le parti superiore e inferiore dell'impugnatura e stringerle.



B. Gli assi di rotazione orizzontale, inclinazione e rollio sono bloccati per impostazione predefinita. Sbloccare gli assi di inclinazione e rollio per regolare le relative posizioni come mostrato, quindi bloccarli nuovamente.

C. Portare la leva ① in posizione sbloccata. Successivamente, fissare il gimbal all'impugnatura ② fino all'innesco del blocco di sicurezza. Quindi, bloccare la leva.

D. Sbloccare le leve ③ e rimuovere la barra traversa superiore ④.

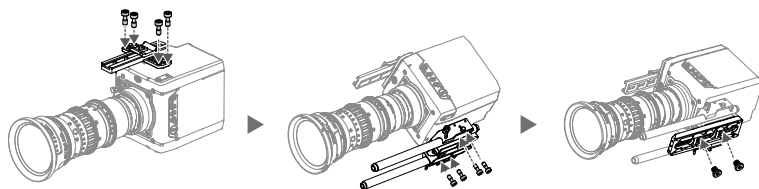


Montaggio della telecamera

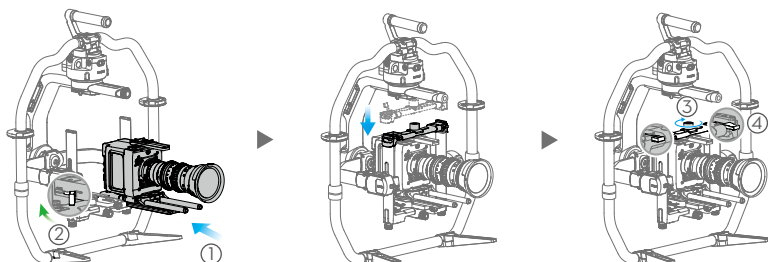
A. Fissare alla telecamera la barra traversa superiore per telecamera.

B. Fissare alla telecamera l'asta da 15 mm e il supporto per l'asta di messa a fuoco.

C. Fissare alla telecamera la piastra di base per telecamera.



- D. Far scorrere la telecamera ① nella piastra di montaggio fino all'innesto del blocco di sicurezza, quindi bloccare la leva ②.
- E. Fissare alla telecamera la barra traversa superiore e stringere la manopola di fissaggio ③, quindi bloccare le leve ④.

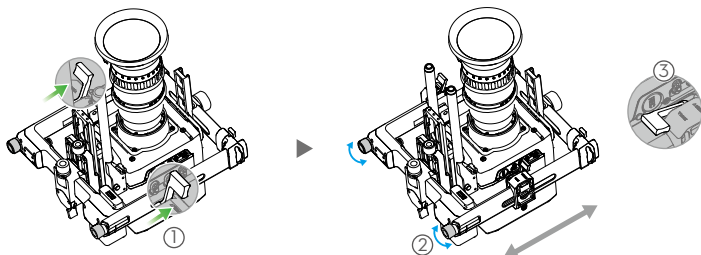


- Il braccio dell'asse di rotolamento può essere esteso se non vi è spazio sufficiente per il montaggio di una telecamera di grandi dimensioni. Allentare le viti su entrambi i lati dell'asse di rotolamento per estrarre il braccio.
- Prima del bilanciamento della telecamera, collegare il cavo SDI e il cavo di alimentazione della telecamera e installare un sistema di messa a fuoco.

Bilanciamento

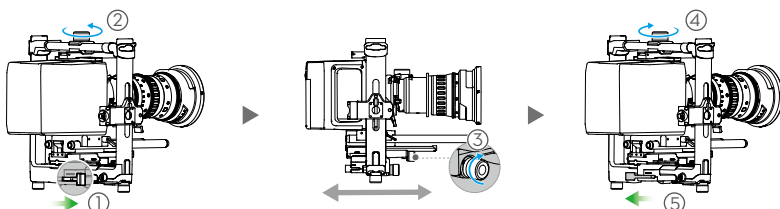
A. Bilanciamento dell'inclinazione verticale

- Sbloccare l'asse di inclinazione. Ruotare l'asse di inclinazione in modo tale che l'obiettivo della telecamera sia rivolto verso l'alto.
- Spingere verso l'alto le leve laterali ① in posizione sbloccata. Quindi, regolare il bilanciamento della telecamera ruotando la manopola di regolazione ②. Effettuare le regolazioni finché la telecamera non è bilanciata correttamente senza inclinazione verso l'alto o verso il basso.
- Stringere le leve ③.



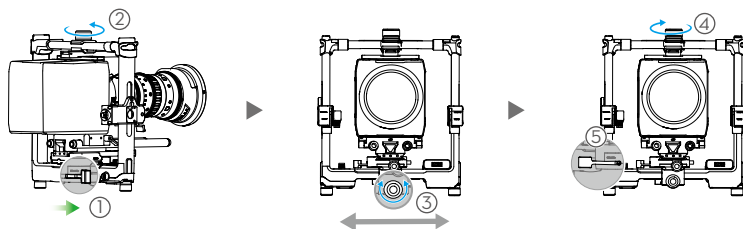
B. Bilanciamento della profondità per l'asse di inclinazione

- Ruotare l'asse di inclinazione in modo tale che l'obiettivo della telecamera sia rivolto in avanti.
- Portare la leva ① in posizione sbloccata e allentare la manopola di fissaggio superiore ②. Regolare il bilanciamento della telecamera ruotando la manopola di regolazione ③ finché la telecamera non rimane fissa quando si ruota l'asse di inclinazione di 45 gradi verso l'alto o verso il basso.
- Stringere la manopola di fissaggio ④ e portare la leva ⑤ in posizione bloccata.
- Bloccare l'asse di inclinazione.



C. Bilanciamento dell'asse di rollo

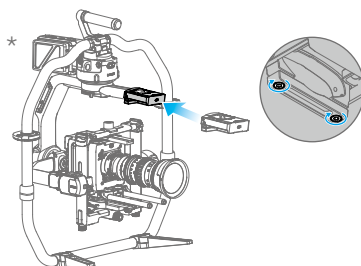
- Sbloccare l'asse di rollo.
- Portare la leva ① in posizione sbloccata, quindi allentare la manopola di fissaggio superiore ②. Regolare la posizione della telecamera ruotando la manopola di regolazione ③ finché la telecamera non rimane fissa quando si ruota l'asse di inclinazione di 45 gradi verso sinistra o verso destra.
- Stringere la manopola di fissaggio ④ e portare la leva ⑤ in posizione bloccata.
- Bloccare l'asse di rollo.



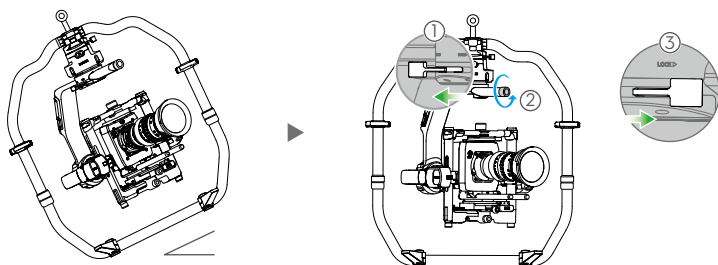
Controllare nuovamente il bilanciamento dell'asse di inclinazione. Se l'asse di inclinazione non è bilanciato, allentare la manopola di fissaggio e regolare la posizione della telecamera.

D. Bilanciamento dell'asse di rotazione orizzontale

* Per migliorare le prestazioni del gimbal, si consiglia di montare il dispositivo MotionBlock in dotazione prima del bilanciamento dell'asse di rotazione orizzontale per effettuare riprese ad alta velocità. Fissare il MotionBlock all'asse di rotazione orizzontale e serrare le viti come mostrato.

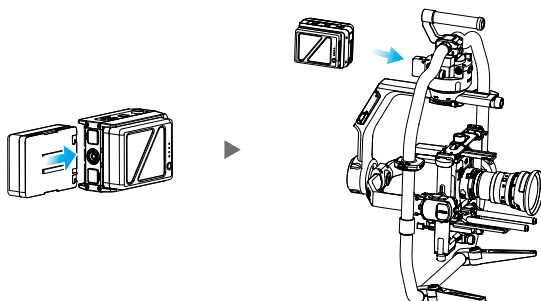


- Sbloccare l'asse di rotazione orizzontale. Sollevare un lato dell'impugnatura.
- Portare la leva ① in posizione sbloccata, quindi regolare la posizione della telecamera ruotando la manopola di regolazione ② finché la telecamera non rimane fissa quando si ruota l'asse di rotazione orizzontale di 45 gradi con un lato dell'impugnatura sollevato.
- Stringere la leva ③.



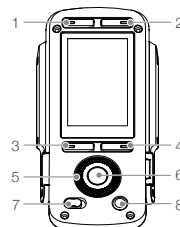
Accensione e attivazione del Ronin 2

- Inserire le batterie intelligenti nel supporto per batteria fino all'innesco dei pulsanti di espulsione della batteria.
- Fissare il supporto per batteria al gimbal fino all'innesco del pulsante di rilascio.
- Assicurarsi che gli assi di rotazione orizzontale, inclinazione e rollio siano sbloccati prima di accendere il Ronin 2. Per accendere il Ronin 2, tenere premuto il pulsante di accensione sul gimbal o sul supporto per batteria.
- Sul proprio dispositivo mobile, attivare il Bluetooth e avviare l'app Ronin. Con una connessione internet protetta, seguire le istruzioni visualizzate sullo schermo per attivare Ronin 2 per la prima volta.



Impostazioni del pannello a sfioramento integrato

- Premere il pulsante della modalità di montaggio per selezionare una modalità di montaggio. Sullo schermo vengono visualizzate le modalità Handheld (👤), Car Mount (🚗), Aerial (🚁) o Tripod (📵).
- Premere il pulsante della modalità Follow per selezionare una modalità Follow. Sullo schermo vengono visualizzate le modalità Lock (🔒), Follow (👤), FPV (🚁) o Recenter (🔄).
- Accedere alla pagina delle impostazioni Motor e selezionare Auto Tune. È anche possibile regolare manualmente l'impostazione Stiffness. I valori Strength, Filter e Control sono impostazioni avanzate che devono essere regolate solo da chi dispone di adeguate conoscenze.
- Accedere alla pagina delle impostazioni SmoothTrack per regolare separatamente i valori Speed, Deadband e Acceleration per gli assi di rotazione orizzontale, inclinazione e rollio.
- Accedere alla pagina delle impostazioni Remote per regolare separatamente i valori Deadband, Max Speed e Smoothing per gli assi di rotazione orizzontale, inclinazione e rollio e assegnarli al dispositivo di controllo remoto.
- Accedere alla pagina Settings per regolare le impostazioni Bind Remote, Remote Frequency Band, Speaker e Axis Mode. La password del Bluetooth è disponibile tramite la scheda "More".



- Pulsante della modalità di montaggio
- Pulsante della modalità Follow
- Pulsante Indietro
- Pulsante di commutazione
- Rotella Jog
- Pulsante OK
- Pulsante di blocco
- Pulsante di messa in pausa del motore

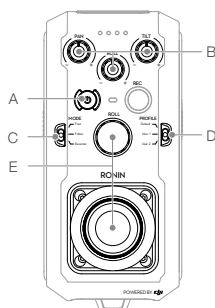
- 📶 : Stato della connessione Bluetooth
- 📶 : Potenza del segnale del dispositivo di controllo remoto
- 📶 : Segnale GPS
- 🔒 : Modalità di pausa del motore
- 🔒 : Modalità dell'asse
- 🔒 : Numero di batterie in funzione
- 60% : Livello di carica della batteria

<			
---	--	--	--

Remote		
Motion		Channel
Pan		
Deadband Max Speed Smoothing		
10	50	15
Left	Right	
0	0	
Test Endpoint		

Funzionamento del dispositivo di controllo remoto

- Tenere premuto il pulsante di accensione per accendere il dispositivo di controllo remoto. Il LED di stato si illumina in verde fisso per indicare che è collegato al gimbal.
- Imposta la velocità di controllo di ciascun asse.
- Attiva le varie modalità di funzionamento.
- Attiva l'interruttore Profile per selezionare parametri preimpostati.
- Ruotare la manopola Roll per controllare il movimento dell'asse di rollio. Spingere verso l'alto o verso il basso il joystick di comando per controllare il movimento dell'asse di inclinazione. Spingere verso sinistra o verso destra il joystick di comando per controllare il movimento dell'asse di rotazione orizzontale.



Il LED di stato del dispositivo di controllo remoto è scollegato dal gimbal quando si illumina in rosso fisso e deve essere ricollegato. Accedere alla pagina Settings tramite il pannello a sfioramento integrato e selezionare "Bind Device". Entro 30 secondi, premere contemporaneamente i pulsanti C1+C2 e il pulsante di registrazione sul dispositivo di controllo remoto finché non viene emesso un segnale acustico continuo. Il LED di stato si illumina in verde fisso quando la connessione viene stabilita correttamente.

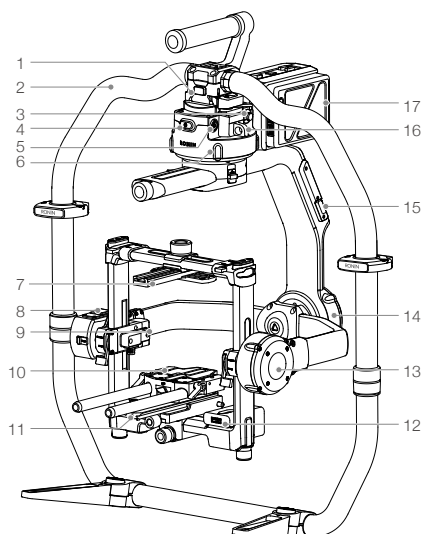
Caratteristiche elettriche e meccaniche

Peso	Con impugnatura: 6,4 kg (14 lb) Senza impugnatura: 5,0 kg (11 lb)
Dimensioni	Senza impugnatura: 350 mm (L) x 416 mm (P) x 530 mm (A) Con impugnatura: 630 mm (L) x 416 mm (P) x 720 mm (A)
Alimentazione in ingresso	Batteria intelligente: 4280 mAh - 22,8 V
Corrente di lavoro	Corrente statica: ≈300 mA (a 22,8 V) Corrente dinamica: ≈500 mA (a 22,8 V) Corrente di blocco motore: max 15 A (a 22,8 V)
Frequenza di funzionamento	2,4-2,4835 GHz; 5,725-5,850 GHz
Potenza del trasmettitore (EIRP)	2,4 GHz FCC: ≤25 dBm; CE: ≤20 dBm; SRRC: ≤20 dBm 5,8 GHz FCC: ≤25 dBm; CE: ≤14 dBm; SRRC: ≤14 dBm
Temperatura di funzionamento	da -20 °C a 50 °C (da -4 °F a 122 °F)

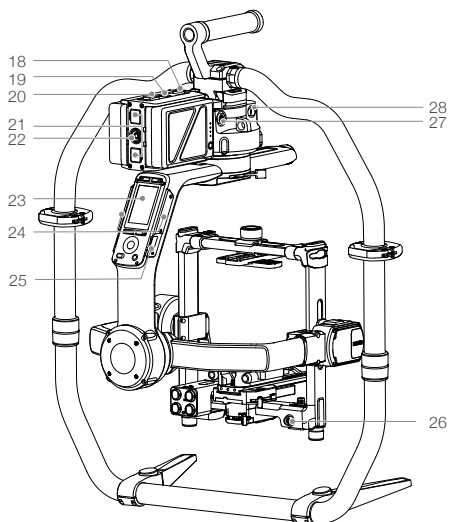
Per ulteriori informazioni, consultare il Manuale utente:
<http://www.dji.com/ronin-2>

※ Questi contenuti sono soggetti a modifiche senza preavviso.

Schematische tekening van de Ronin 2

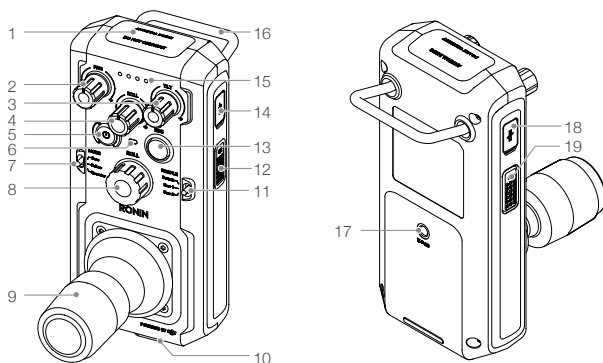


1. Zwaluwstaartbevestiging voor gimbal
2. RONIN™ 2-handgreep
3. SDI-Out-poort
4. Aan-/uitknop
5. 14,4V-accessoirevoedingspoort
6. Panmotor
7. Bovenste dwarsstang voor camera
8. Ingebouwde GPS
9. SDI-In-poort
10. Bevestiging voor focusstang en stang van 15 mm
11. Camerabodemplaat:
12. Voedingshub
13. Kantelmotor
14. Rolmotor
15. USB Type-C-poort
16. Veiligheidsopening
17. Accuhouder/Intelligent Battery



18. Accu-ontgrendelknop
19. Secundaire aan-/uitknop
20. Accu-ontgrendelknoppen
21. 14,4 V P-Tap-poort
22. 22,8 V DC-Out-poort
23. Ingebouwd aanraakscherm
24. Ingebouwde antennes
25. D-BUS-poort
26. 14,4V-accessoirevoedingspoort
27. DC-In-poort
28. 14,4V-accessoirevoedingspoort

Afstandsbediening



- | | | |
|------------------------------------|------------------------------|--|
| 1. Ingebouwde antenne | 8. Rolknop | 15. Indicators accuniveau |
| 2. Snelheidsregelknop voor pan-as | 9. Besturingsjoystick | 16. Handgreep |
| 3. Snelheidsregelknop voor tilt-as | 10. Bevestigingspunt nekband | 17. Aansluitpoort voor accessoires (1/4"-20) |
| 4. Snelheidsregelknop voor rollas | 11. Profielschakelaar | 18. CAN-poort |
| 5. Aan-/uitknop | 12. C2-knop | 19. C1-knop |
| 6. Status-LED | 13. Opnameknop | |
| 7. Modusschakelaar | 14. USB Type-C-poort | |

Aan de slag

A. Download de Ronin 2-app en bekijk de uitleg.

Zoek "Ronin 2" in de App Store of Google Play, en volg de instructies voor installatie.

Bekijk de uitleg op de officiële DJI-website.

<http://www.dji.com/ronin-2>



Ronin 2-app

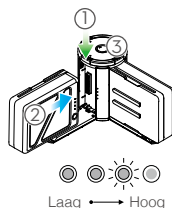
B. Laad de accu's op

Gebruik de meegeleverde Charging Hub om de Intelligent Battery's van de Ronin 2 volledig op te laden vóór het eerste gebruik.

a. Druk op de ontgrendelknop en open de afdekking van de corresponderende oplaadaansluiting.

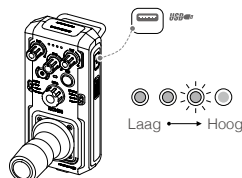
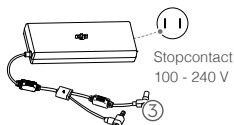
b. Plaats de Intelligent Battery in de oplaadpoort om het opladen te starten.

Laad afstandsbediening op met een USB-oplader via de USB Type-C-poort.



Opladtid: 1,5 uur

Druk eenmaal op de accuniveaunknop om het laadniveau te controleren.



Opladtid: 2 uur (bij opladen met 2 A)

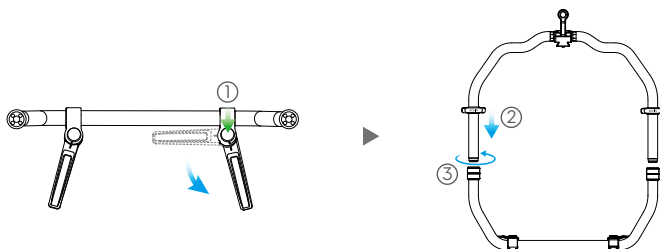
Druk eenmaal op de aan/uit-knop om het laadniveau te controleren. Houd de knop ingedrukt om het apparaat in/uit te schakelen.



- Zodra het opladen is voltooid, gaan de indicators voor het accuniveau uit, wordt de LED van de Charging Hub groen en klinkt er een geluidssignaal.
- Druk om de accu te verwijderen op de ontgrendelknop aan de bovenkant van de Charging Hub.

De Ronin 2 in elkaar zetten

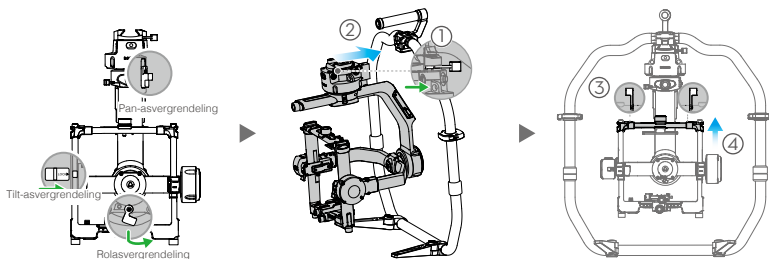
A. Druk op de knop van de poten van de handgreep en beweeg deze naar buiten. Bevestig het bovenste en onderste gedeelte van de handgreep en zet ze vervolgens vast.



B. De pan-, tilt- en rollas zijn standaard vergrendeld. Ontgrendel de tilt- en rollas om hun posities af te stellen zoals weergegeven, en vergrendel de tilt- en rollas vervolgens weer.

C. Zet de hendel (1) in de ontgrendelde stand. Bevestig de gimbal vervolgens op de handgreep (2) tot deze in de veiligheidsvergrendeling klikt. Vergrendel de hendel nu.

D. Ontgrendel de hendels (3) en verwijder de bovenste dwarsstang (4).

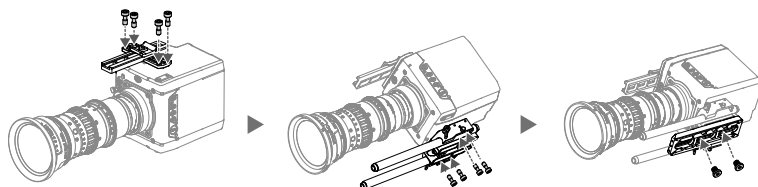


De camera monteren

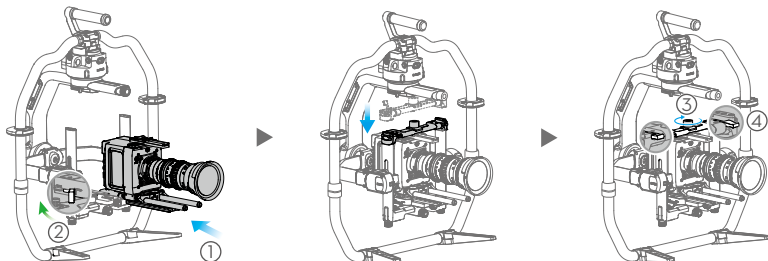
A. Bevestig de bovenste dwarsstang aan de camera.

B. Bevestig de stang van 15 mm en de focusstangbevestiging op de camera.

C. Bevestig de camerabodemplaat op de camera.



- D. Schuif de camera ① in de bevestigingsplaat tot de veiligheidsvergrendeling klikt, en vergrendel vervolgens de hendel ②.
- E. Bevestig de bovenste dwarsstang, draai de vergrendelknop ③ vast op de camera en vergrendel vervolgens de hendels ④.

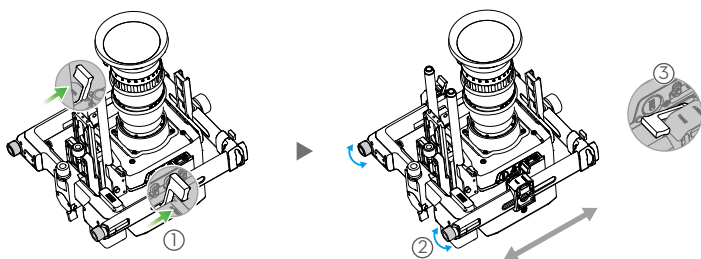


- De arm van de rolas kan worden uitgeschoven als er niet genoeg ruimte is om een grote camera te bevestigen. Draai de schroeven aan weerszijden van de rolas los om de arm naar buiten te trekken.
- Voordat je de camera uitbalanceert, moet je de SDI-kabel en de voedingskabel van de camera aansluiten en een focussysteem installeren.

Uitbalanceren

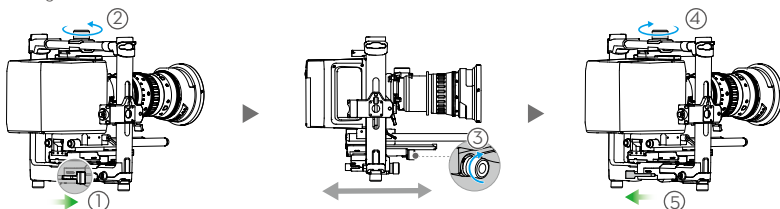
A. De verticale kanteling uitbalanceren

- Ontgrendel de tilt-as. Draai de tilt-as tot de cameraleens omhoog is gericht.
- Duw de zijhendels ① omhoog om ze te ontgrendelen. Balanceer de camera uit door aan de stelknop ② te draaien. Stel de camera zodanig af, dat deze uitgebalanceerd is zonder omhoog of omlaag te kantelen.
- Zet de hendels ③ vast.



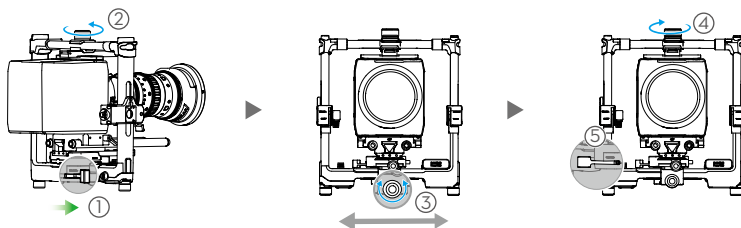
B. Diepte voor de tilt-as uitbalanceren

- Draai de tilt-as tot de cameraleens vooruit is gericht.
- Zet de hendel ① in de ontgrendelde stand en draai vervolgens de bovenste vergrendelknop ② los. Balanceer de camera uit door aan de stelknop ③ te draaien tot de camera blijft stilstaan wanneer de tilt-as 45 graden omhoog of omlaag wordt gedraaid.
- Draai de vergrendelknop ④ vast en zet de hendel ⑤ in de vergrendelde stand.
- Vergrendel de tilt-as.



C. De rolas uitbalanceren

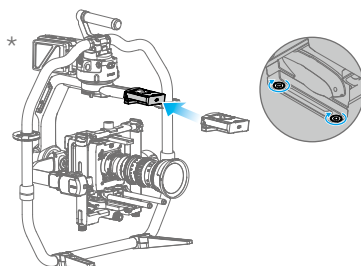
- Ontgrendel de rolas.
- Zet de hendel ① in de ontgrendelde stand en draai vervolgens de bovenste vergrendelknop ② los. Stel de camerapositie af door aan de stelknop ③ te draaien tot de camera blijft stilstaan wanneer de tilt-as 45 graden naar links of rechts wordt gedraaid.
- Draai de vergrendelknop ④ vast en zet de hendel ⑤ in de vergrendelde stand.
- Vergrendel de rolas.



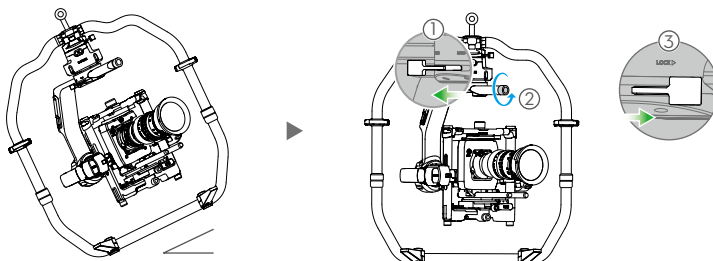
Controleer de balans van de tilt-as opnieuw. Als de tilt-as niet is uitgebalanceerd, draai je de vergrendelknop los en stel je de camerapositie af.

D. De pan-as uitbalanceren

- * Het wordt aanbevolen de meegeleverde MotionBlock te monteren voordat je de pan-as uitbalanceert bij opname met hoge snelheid, voor betere prestaties van de gimbal. Bevestig de MotionBlock op de pan-as zoals weergegeven en draai de schroeven vast.

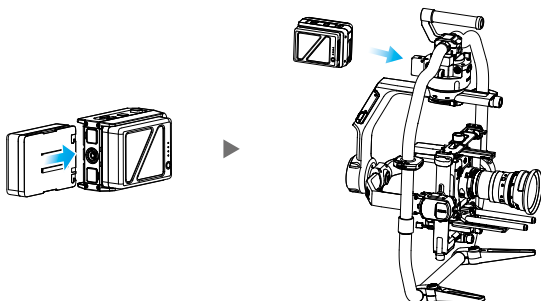


- Ontgrendel de pan-as. Trek één kant van de handgreep omhoog.
- Zet de hendel ① in de ontgrendelde stand en stel vervolgens de camerapositie af door aan de stelknop ② te draaien tot de camera blijft stilstaan wanneer de pan-as 45 graden wordt gedraaid wanneer één kant van de handgreep omhoog wordt gebracht.
- Zet de hendel ③ vast.



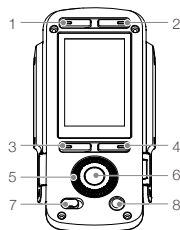
Inschakelen en activeren van de Ronin 2

- Duw de Intelligent Battery's in de accuhouder tot de accu-ontgrendelknoppen klikken.
- Plaats de accuhouder op de gimbal; de ontgrendelknop moet klikken.
- Ontgrendel de pan-, tilt- en rollas voordat je de Ronin 2 inschakelt. Houd de aan/uit-knop op de gimbal of de accuhouder ingedrukt om de Ronin 2 in te schakelen.
- Schakel op je mobiele apparaat Bluetooth in en open de Ronin-app. Zorg voor een beveiligde internetverbinding en volg de instructies op het scherm om de Ronin 2 de eerste keer te activeren.



Instellingen op het ingebouwde aanraakscherm

- Druk op de toets voor montagemodus om een montagemodus te selecteren. Op het scherm verschijnt de modus Handheld (H), Car Mount (automontage) (C), Aerial (Lucht) (A) of Tripod (statief) (T).
- Druk op de toets voor volgmodus om een volgmodus te selecteren. Op het scherm verschijnt de modus Lock (vergrendeld) (L), Follow (volgen) (F), FPV (A) of Recenter (opnieuw centreren) (R).
- Open de instellingenpagina Motor en selecteer Auto Tune. Via Stiffness kunt u ook handmatig de stijfheid aanpassen. Strength (kracht), Filter en Control (bediening) zijn geavanceerde instellingen. Pas deze alleen aan als je voldoende kennis van zaken hebt.
- Open de instellingenpagina SmoothTrack om de waarden Speed (snelheid), Deadband (dode zone) en Acceleration (acceleratie) voor de pan-, tilt- en rollas afzonderlijk in te stellen.
- Open de instellingenpagina Remote om de waarden voor Deadband (dode zone), Max Speed (maximumsnelheid) en Smoothing voor de pan-, tilt- en rollas afzonderlijk in te stellen en deze toe te wijzen aan de afstandsbediening.
- Open de pagina Settings (instellingen) voor het instellen van Bind Remote (afstandsbediening koppelen), Remote Frequency Band (frequentiebereik afstandsbediening), Speaker (luidspreker) en Axis Mode (asmodus). Het Bluetooth-wachtwoord vind je onder het tabblad "More".



- Toets voor montagemodus
- Toets voor volgmodus
- Terugtoets
- Wisseltoets
- Stapwiel
- OK-knop
- Vergrendelknop
- Motorpauzeknop

Bluetooth : Verbindingsstatus Bluetooth

Signal strength : Signaalsterkte van afstandsbediening

GPS : GPS-sigitaal

Motor : Motorpauzmodus

As : Asmodus

W : Werkaccunummer

60% : Accuniveau

12 60%			
Motor			
Basic		More	
Stiffness			
	Pan	Tilt	Roll
	10	6	10
Power	0	-6	-2
Atti Err	1.9	0.6	0.1
Atti	0.02	-0.66	-0.15
Auto tune			

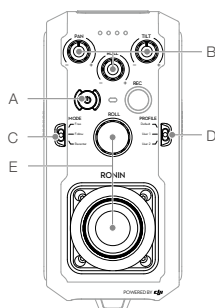
SmoothTrack			
Pan		Tilt	Roll
SmoothTrack		Push Pan	OFF
ON		OFF	
Speed	Deadband	Accel	
20	5	20	

Remote		
Motion		Channel
Pan		
Deadband	Max Speed	Smoothing
10	50	15
Left	Right	
0	0	
Test Endpoint		

Settings			
General		Profile	More
Calibrate System			
Bind Remote	Remote Freq.		
Start	2.4Hz		
Speaker	Axis Mode		
ON	3-axis		

Besturing met de afstandsbediening

- Druk op de aan/uit-knop en houd deze ingedrukt om de afstandsbediening in te schakelen. De status-LED brandt continu groen om aan te geven dat er verbinding is met de gimbal.
- Stelt de regelsnelheid af voor elke as.
- Wisselt tussen de verschillende bedrijfsmodi.
- Wisselt tussen profielen, om vooraf ingestelde parameters te selecteren.
- Draai aan de rolknop om de beweging van de rolas te regelen. Duw de besturingsjoystick omhoog of omlaag om de beweging van de tilt-as te regelen. Duw de besturingsjoystick naar links of rechts om de beweging van de pan-as te regelen.



! Als de status-LED van de afstandsbediening continu rood oplicht, is de afstandsbediening niet verbonden met de gimbal en moet deze opnieuw worden gekoppeld. Open via het ingebouwde aanraakscherm de pagina Settings (instellingen) en selecteer "Bind Device" (apparaat koppelen). Druk binnen 30 seconden tegelijkertijd op C1+C2 en de opnameknop op de afstandsbediening tot u een continue piep hoort. Zodra een verbinding tot stand is gebracht, licht de status-LED continu groen op.

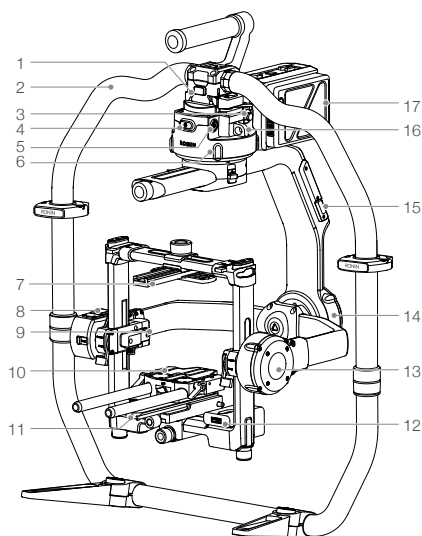
Mechanische en elektrische eigenschappen

Gewicht	Met handgreep: 14 lb (6,4 kg) Zonder handgreep: 11 lb (5,0 kg)
Afmetingen	Zonder handgreep: 350 mm (B) × 416 mm (D) × 530 mm (H) Met handgreep: 630 mm (B) × 416 mm (D) × 720 mm (H)
Ingangsvermogen	Intelligent Battery: 4280 mAh - 22,8 V
Bedrijfstroom	Ruststroom: ≈ 300 mA (bij 22,8 V) Dynamische stroom: ≈ 500 mA (bij 22,8 V) Vergrendelde motor-stroom: Max. 15 A (bij 22,8 V)
Bedrijfsfrequentie	2,4-2,4835 GHz; 5,725-5,850 GHz
Zendervermogen (EIRP)	2,4 GHz FCC: ≤ 25 dBm; CE: ≤ 20 dBm; SRRC: ≤ 20 dBm 5,8 GHz FCC: ≤ 25 dBm; CE: ≤ 14 dBm; SRRC: ≤ 14 dBm
Bedrijfstemperatuur	-20 °C tot 50 °C

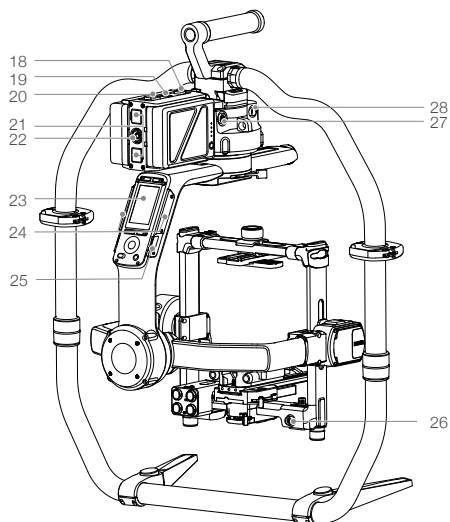
Lees de gebruikershandleiding voor meer informatie:
<http://www.dji.com/ronin-2>

※Deze inhoud is onderhevig aan wijzigingen zonder voorafgaande kennisgeving.

Diagrama do Ronin 2

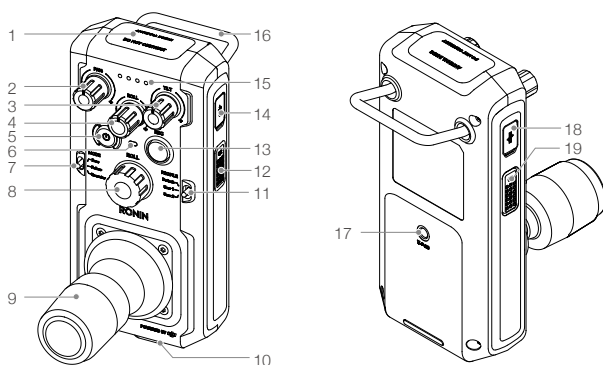


1. Suporte saliente da suspensão cardíca
2. Anel de bloqueio do RONIN™ 2
3. Porta SDI-Out
4. Botão de alimentação
5. Porta de alimentação de acessórios de 14,4 V
6. Motor de oscilação
7. Barra transversal superior da câmera
8. GPS incorporado
9. Porta SDI-In
10. Haste de 15 mm e suporte da haste de focagem
11. Placa de base da câmera
12. Terminal de alimentação
13. Motor de inclinação
14. Motor de rotação
15. Porta USB tipo C
16. Orifício de segurança
17. Suporte da bateria/bateria inteligente



18. Botão de liberação do suporte da bateria
19. Botão de alimentação secundário
20. Botões de ejeção da bateria
21. Porta P-TAP de 14,4 V
22. Porta CC-Out de 22,8 V
23. Painel tátil integrado
24. Antenas integradas
25. Porta D-Bus
26. Porta de alimentação de acessórios de 14,4 V
27. Porta CC-In
28. Porta de alimentação de acessórios de 14,4 V

Telecomando



- | | | |
|--|------------------------------------|--|
| 1. Antena integrada | 6. LED de estado | 13. Botão de gravação |
| 2. Manipulo de controlo da velocidade do eixo de varrimento horizontal | 7. Interruptor de modo | 14. Porta USB tipo C |
| 3. Manipulo de controlo da velocidade do eixo de inclinação | 8. Manipulo de rotação | 15. Indicadores do nível da bateria |
| 4. Manipulo de controlo da velocidade do eixo de rotação | 9. Joystick de controlo | 16. Pega |
| 5. Botão de alimentação | 10. Encaixe da alça para o pescoço | 17. Porta de suporte de acessórios (1/4"-20) |
| | 11. Seleccionador de perfis | 18. Porta CAN |
| | 12. Botão C2 | 19. Botão C1 |

Como começar

A. Transfira a aplicação Ronin 2 e assista aos tutoriais.

Procure por "Ronin 2" na App Store ou no Google Play e siga as instruções de instalação. Assista ao tutorial no website oficial da DJI.
<http://www.dji.com/ronin-2>



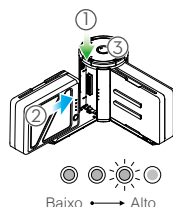
Aplicação Ronin 2

B. Carregar as baterias

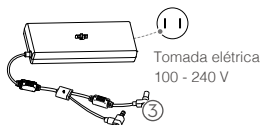
Utilize o terminal de carregamento fornecido para carregar completamente as baterias inteligentes do Ronin 2 antes da primeira utilização.

a. Prima o botão de libertação e abra a tampa da porta de carregamento correspondente. Insira a bateria inteligente na porta de carregamento para iniciar o carregamento.

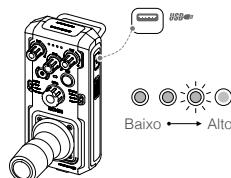
Carregue o telecomando utilizando um carregador USB ligado a uma porta USB de tipo C.



Baixo → Alto



Tomada elétrica
100 - 240 V



Baixo → Alto

Tempo de carregamento: 1,5 horas

Prima o botão de nível da bateria uma vez para verificar o nível da bateria.

Tempo de carregamento: 2 horas (a carregar a 2 A)

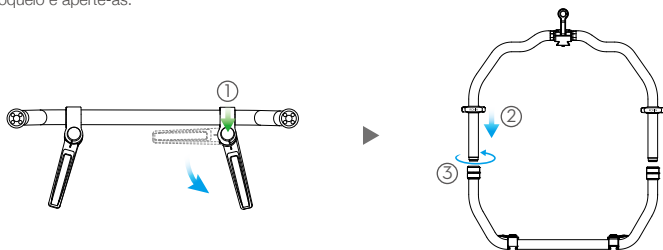
Prima o botão de alimentação uma vez para verificar o nível da bateria. Mantenha premido para ligar/desligar.



- Quando o carregamento estiver concluído, os indicadores do nível da bateria desligam-se e o LED do terminal de carregamento acende-se a verde, emitindo um sinal sonoro.
- Certifique-se de que pressiona o botão de libertação na parte superior do terminal de carregamento ao remover a bateria.

Montar o Ronin 2

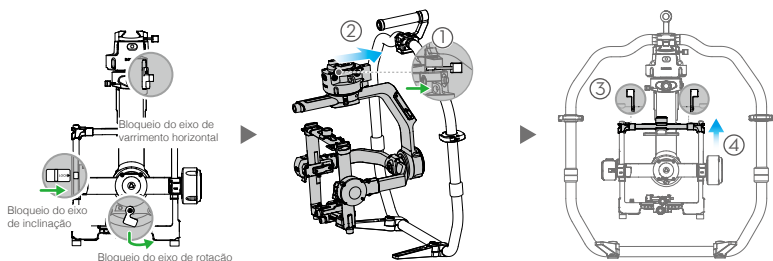
A. Prima o botão nos pés do anel de bloqueio para os alongar para fora. Junte as partes superior e inferior do anel de bloqueio e aperte-as.



B. Os eixos de varrimento horizontal, de inclinação e de rotação estão bloqueados por defeito. Desbloqueie os eixos de inclinação e de rotação para ajustar as respetivas posições conforme ilustrado e volte a bloquear os eixos.

C. Mude a alavanca (1) para a posição de desbloqueio. Em seguida, fixe a suspensão cardã ao anel de bloqueio (2) até que o bloqueio de segurança seja acionado. Bloqueie agora a alavanca.

D. Desbloqueie as alavancas (3) e remova a barra transversal superior (4).

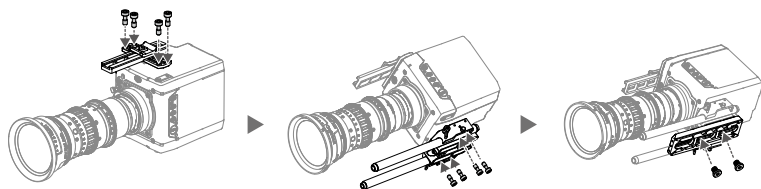


Montar a câmara

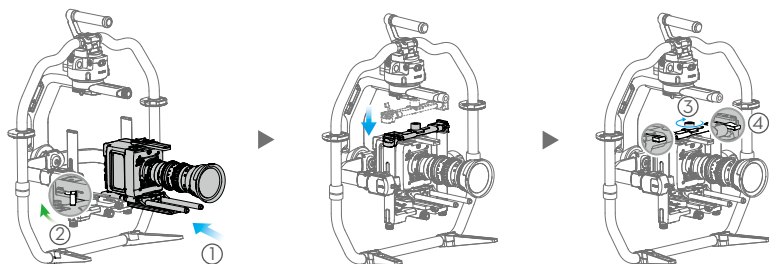
A. Fixe a barra transversal superior da câmara à câmara.

B. Fixe a haste de 15 mm e o suporte da haste de focagem à câmara.

C. Fixe a placa de base da câmara à câmara.



- D. Deslize a câmara ① para a placa de suporte até acionar o bloqueio de segurança e, em seguida, bloqueie a alavanca ②.
- E. Fixe a barra transversal superior, aperte o manipulô de fixação ③ à câmara e, em seguida, bloqueie as alavancas ④.

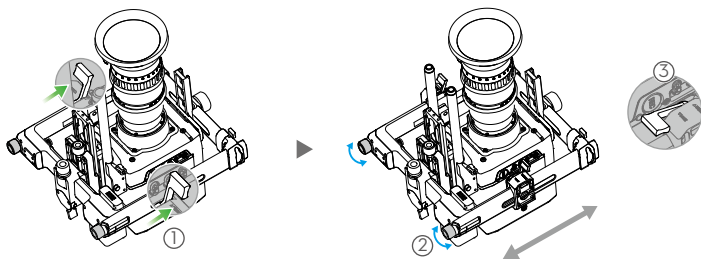


- O braço do eixo de rotação pode ser alongado se não existir espaço de montagem suficiente para uma câmara grande. Desaperte os parafusos em ambos os lados do eixo de rotação para puxar o braço.
- Antes de equilibrar a câmara, ligue o cabo SDI e o cabo de alimentação da câmara e instale um sistema de focagem.

Equilibrar

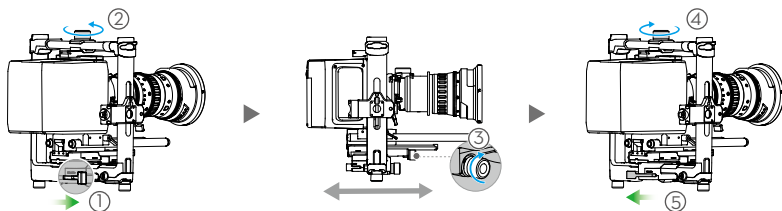
A. Equilibrar a inclinação vertical

- Desbloqueie o eixo de inclinação. Rode o eixo de inclinação de forma a virar a lente da câmara para cima.
- Empurre as alavancas laterais ① para a posição de desbloqueio. Em seguida, ajuste o equilíbrio da câmara rodando o manipulô de ajuste ②. Realize ajustes até que a câmara pareça equilibrada sem se inclinar para cima ou para baixo.
- Aperte as alavancas ③.



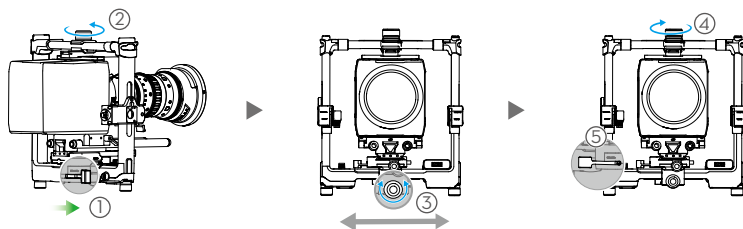
B. Equilibrar a profundidade do eixo de inclinação

- Rode o eixo de inclinação de forma a virar a lente da câmara para a frente.
- Mude a alavanca ① para a posição de desbloqueio e desaperte o manipulô de fixação superior ②. Ajuste o equilíbrio da câmara rodando o manipulô de ajuste ③ até que a câmara permaneça parada ao rodar o eixo de inclinação em 45 graus para cima ou para baixo.
- Aperte o manipulô de fixação ④ e mude a alavanca ⑤ para a posição de bloqueio.
- Bloqueie o eixo de inclinação.



C. Equilibrar o eixo de rotação

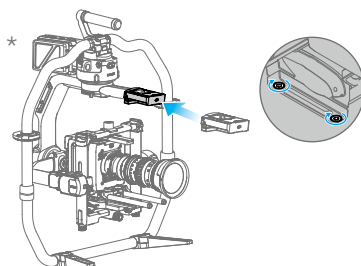
- Desbloqueie o eixo de rotação.
- Mude a alavanca ① para a posição de desbloqueio e desaperte o manípulo de fixação superior ②. Ajuste a posição da câmara rodando o manípulo de ajuste ③ até que a câmara permaneça parada ao rodar o eixo de rotação em 45 graus para a esquerda ou para a direita.
- Aperte o manípulo de fixação ④ e mude a alavanca ⑤ para a posição de bloqueio.
- Bloqueie o eixo de rotação.



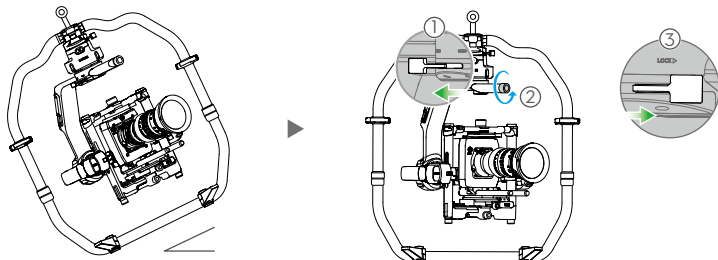
Volte a verificar o equilíbrio do eixo de inclinação. Desaperte o manípulo de fixação e ajuste a posição da câmara se o eixo de inclinação não estiver equilibrado.

D. Equilibrar o eixo de varrimento horizontal

*Recomenda-se que monte o bloco de movimento fornecido antes de equilibrar o eixo de varrimento horizontal ao filmar numa situação de alta velocidade, para obter um maior desempenho da suspensão cardã. Fixe o bloco de movimento no eixo de varrimento horizontal e aperte os parafusos conforme ilustrado.

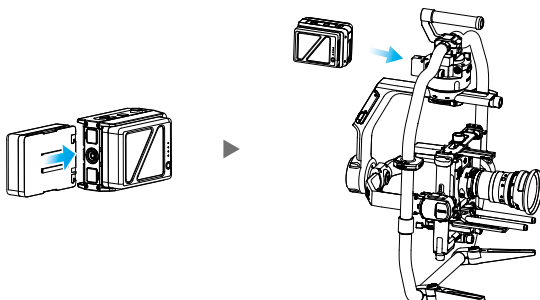


- Desbloqueie o eixo de varrimento horizontal. Levante um lado do anel de bloqueio.
- Mude a alavanca ① para a posição de desbloqueio e ajuste a posição da câmara rodando o manípulo de ajuste ② até que a câmara permaneça parada ao rodar o eixo de varrimento horizontal em 45 graus levantando um lado do anel de bloqueio.
- Aperte a alavanca ③.



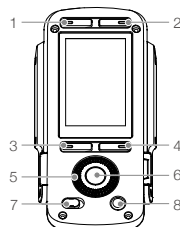
Ligar e ativar o Ronin 2

- Insira as baterias inteligentes no suporte da bateria até acionar os botões de ejeção da bateria.
- Fixe o suporte da bateria à suspensão cardã até acionar o botão de libertação.
- Certifique-se de que os eixos de varrimento horizontal, de inclinação e de rotação estão desbloqueados antes de ligar o Ronin 2. Mantenha premido o botão de alimentação na suspensão cardã ou no suporte da bateria para ligar o Ronin 2.
- No dispositivo móvel, ligue o Bluetooth e inicie a aplicação Ronin. Com uma ligação segura à Internet, siga as instruções no ecrã para ativar o Ronin 2 pela primeira vez.



Definições do painel tátil integrado

- Prima o botão do modo de montagem para selecionar um modo de montagem. O ecrã irá apresentar os modos Handheld (👤), Car Mount (🚗), Aerial (🚁) ou Tripod (📵).
- Prima o botão do modo de seguimento para selecionar um modo de seguimento. O ecrã apresenta os modos Lock (🔒), Follow (👁️), FPV (🚁) ou Recenter (🔄).
- Aceda à página das definições do motor e selecione Auto Tune. Também pode ajustar a rigidez manualmente. Os valores de Strength, Filter e Control são definições avançadas e apenas devem ser ajustados por alguém com os conhecimentos adequados.
- Aceda à página de definições SmoothTrack para ajustar os valores de Speed, Deadband e Acceleration dos eixos de varrimento horizontal, de inclinação e de rotação individualmente.
- Aceda à página de definições Remote para ajustar os valores de Deadband, Max Speed e Smoothing dos eixos de varrimento horizontal, de inclinação e de rotação individualmente e atribuí-los ao telecomando.
- Aceda à página Settings para ajustar as opções de Bind Remote, Remote Frequency Band, Speaker e Axis Mode. A palavra-passe de Bluetooth está disponível no separador "More".



- Botão do modo de montagem
- Botão do modo de seguimento
- Botão Voltar
- Botão de alternância
- Botão rotativo
- Botão OK
- Botão de bloqueio
- Botão de pausa do motor

📶 : Estado da ligação de Bluetooth

📶 : Força do sinal do telecomando

📶 : Sinal de GPS

📶 : Modo de pausa do motor

📶 : Modo de eixo

📶 : Número da bateria em funcionamento

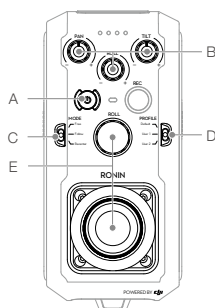
60% : Nível da bateria

A screenshot of a remote control interface. At the top, there's a status bar with various icons (Bluetooth, signal strength, battery, etc.) and the word "Remote" in the center. Below this is a table with two columns: "Motion" and "Channel". The "Motion" column has a sub-header "Pan" and three rows of values: "Deadband", "Max Speed", and "Smoothing". The "Channel" column has three rows of values: "10", "50", and "15". Below the table, there are two rows labeled "Left" and "Right", each with a value of "0". At the bottom, there's a button labeled "Test Endpoint".

Settings			
General		Profile	More
Calibrate System			
Bind Remote	Remote Freq.		
Start	2.4Hz		
Speaker	Axis Mode		
ON	3-axis		

Manusear o telecomando

- Mantenha premido o botão de alimentação para ligar o telecomando. O LED de estado acende-se continuamente a verde, indicando que está ligado à suspensão cardã.
- Define a velocidade de controlo de cada eixo.
- Percorre os vários modos de funcionamento.
- Alterna entre perfis para seleccionar parâmetros predefinidos.
- Rode o manípulo rotativo para controlar o movimento do eixo de rotação. Desloque o joystick de controlo para cima ou para baixo para controlar o movimento do eixo de inclinação. Desloque o joystick de controlo para a esquerda ou para a direita para controlar o movimento do eixo de varrimento horizontal.



! O LED de estado do telecomando acende-se continuamente a vermelho quando está desligado da suspensão cardã, o que requer um novo emparelhamento. Aceda à página Settings através do painel tátil integrado e selecione "Bind Device". Num período de 30 segundos, prima C1+C2 e o botão de gravação em simultâneo no telecomando até ouvir um sinal sonoro contínuo. O LED de estado acende-se continuamente a verde assim que estabelecer uma ligação bem-sucedida.

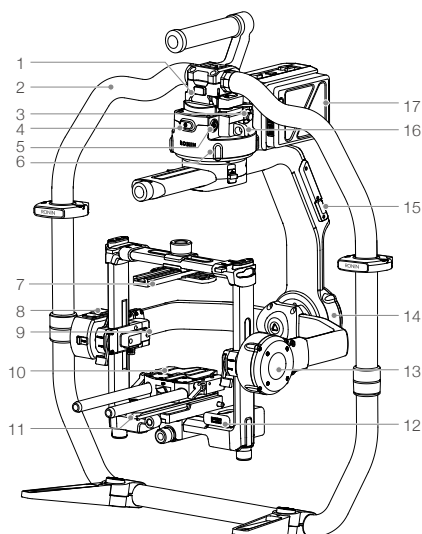
Características elétricas e mecânicas

Peso	Incluindo o anel de bloqueio: 6,4 kg (14 lb) Excluindo o punho: 5,0 kg (11 lb)
Dimensões	Excluindo o anel de bloqueio: 350 mm (L) x 416 mm (P) x 530 mm (A) Incluindo o anel de bloqueio: 630 mm (L) x 416 mm (P) x 720 mm (A)
Potência de entrada	Intelligent Battery: 4280 mAh, 22,8 V
Corrente de funcionamento	Corrente estática: ≈300 mA (a 22,8 V) Corrente dinâmica: ≈500 mA (a 22,8 V) Corrente do motor bloqueado: Máx. 15 A (a 22,8 V)
Frequência de funcionamento	2,4 - 2,4835 GHz; 5,725 - 5,850 GHz
Alimentação do transmissor (EIRP)	2,4 GHz FCC: ≤25 dBm; CE: ≤20 dBm; SRRC: ≤20 dBm 5,8 GHz FCC: ≤25 dBm; CE: ≤14 dBm; SRRC: ≤14 dBm
Temperatura de funcionamento	-20 °C a 50 °C (-4 °F a 122 °F)

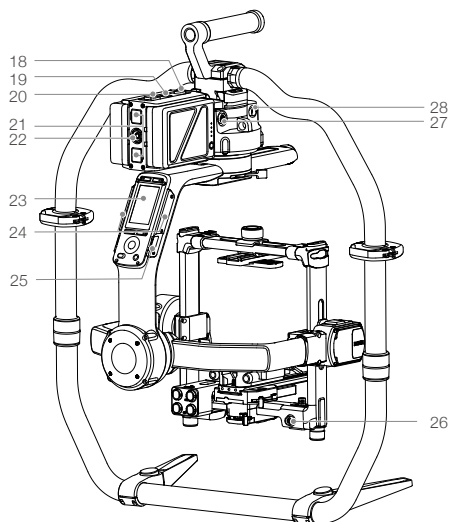
Para mais informações, consulte o manual do utilizador:
<http://www.dji.com/ronin-2>

※Este conteúdo está sujeito a alterações sem aviso prévio.

Diagrama do Ronin 2

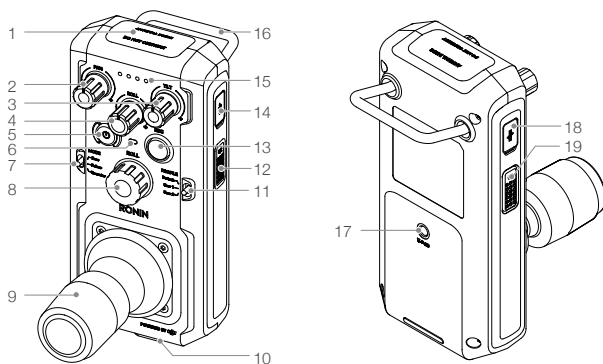


1. Suporte de encaixe do estabilizador
2. Alça do RONIN™ 2
3. Porta de saída SDI
4. Botão liga/desliga
5. Porta de alimentação para acessórios de 14,4 V
6. Motor de varrimento horizontal
7. Barra transversal superior para câmera
8. GPS integrado
9. Porta de entrada SDI
10. Suporte para haste e haste de foco de 15 mm
11. Placa base para câmera
12. Hub de alimentação
13. Motor de inclinação
14. Motor de rotação
15. Porta USB tipo C
16. Orifício de segurança
17. Suporte para bateria/Bateria Inteligente



18. Botão de liberação do suporte da bateria
19. Botão liga/desliga secundário
20. Botões de ejeção da bateria
21. Porta P-Tap de 14,4 V
22. Porta de saída CC de 22,8 V
23. Pannel sensível ao toque incorporado
24. Antenas incorporadas
25. Porta D-Bus
26. Porta de alimentação para acessórios de 14,4 V
27. Porta de entrada CC
28. Porta de alimentação para acessórios de 14,4 V

Controle remoto



- | | | |
|--|--|---|
| 1. Antena incorporada | 6. LED de status | 13. Botão Record |
| 2. Seletor de controle de velocidade do eixo horizontal | 7. Interruptor de modo | 14. Porta USB tipo C |
| 3. Seletor de controle de velocidade do eixo de inclinação | 8. Seletor de rotação | 15. Indicadores de nível da bateria |
| 4. Seletor de controle de velocidade do eixo de rotação | 9. Joystick de controle | 16. Cabo |
| 5. Botão liga/desliga | 10. Acessório de fixação para cinta de pescoço | 17. Porta de montagem de acessórios (1/4"-20) |
| | 11. Botão de perfil | 18. Entrada CAN |
| | 12. Botão C2 | 19. Botão C1 |

Primeiros passos

A. Faça download do aplicativo do Ronin 2 e assista aos tutoriais.

Pesquise por "Ronin 2" na App Store ou Google Play e siga as instruções de instalação. Assista o tutorial no site oficial da DJI.
<http://www.dji.com/ronin-2>



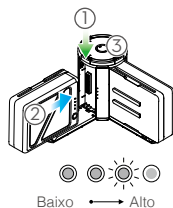
Aplicativo do Ronin 2

B. Carregue as baterias

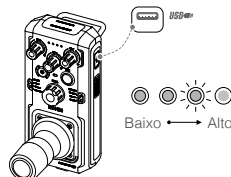
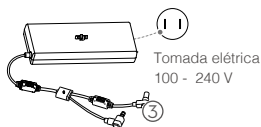
Use o ponto de carregamento para carregar totalmente as baterias inteligentes do Ronin 2 antes de usar pela primeira vez.

- Pressione o botão de liberação e abra a tampa da entrada de carga correspondente.
- Insira a Bateria Inteligente na entrada de carga para iniciar o carregamento.

Carregue o controle remoto usando um carregador USB na porta USB tipo C.



Tempo de carregamento: 1,5 horas
 Pressione o botão do nível da bateria uma vez para verificar o nível da bateria.



Tempo de carregamento: 2 horas (quando estiver carregando a 2 A)

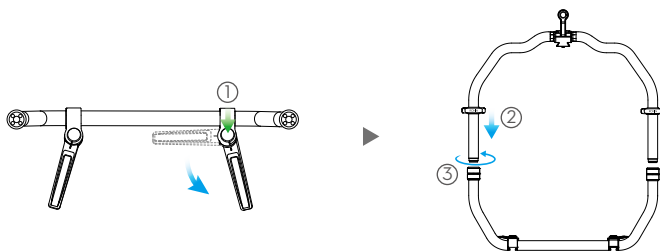
Pressione o botão liga/desliga uma vez para verificar o nível da bateria. Pressione e segure para ligar/desligar.



- Quando o carregamento estiver concluído, os indicadores de nível da bateria serão desligados e o LED do ponto de carregamento ficará verde, emitindo um sinal sonoro.
- Certifique-se de pressionar o botão de liberação na parte superior do ponto de carregamento ao remover a bateria.

Montagem do Ronin 2

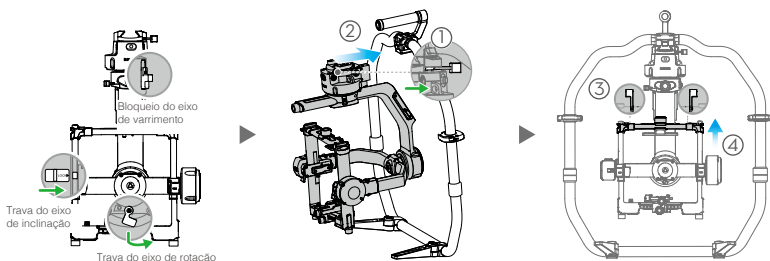
A. Pressione o botão pés da alça e estenda-os para fora. Fixe as partes superior e inferior da alça e aperte-as.



B. Os eixos horizontal, de inclinação e de rotação são travados por padrão. Destrave os eixos de inclinação e rotação para ajustar a posição como ilustrado, depois trave-os novamente.

C. Mova a alavanca (1) para a posição destravada. Em seguida, fixe o estabilizador à alça (2) até que a trava de segurança se encaixe. Agora trave a alavanca.

D. Destrave as alavancas (3) e remova a barra transversal superior (4).

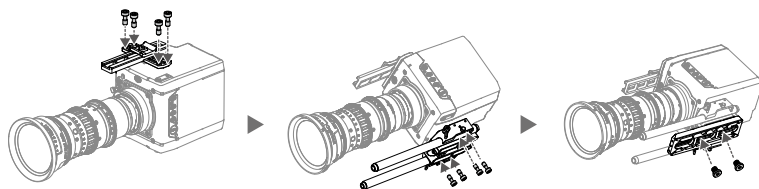


Montagem da câmera

A. Fixe a barra transversal superior para câmera à câmera.

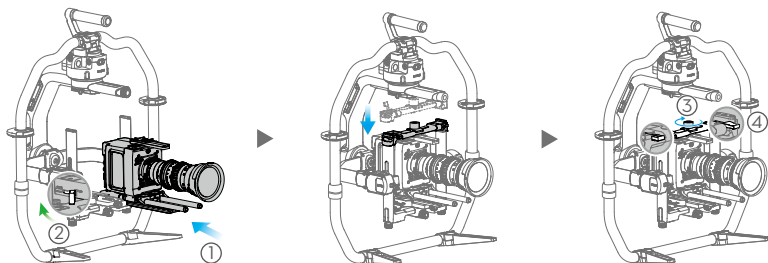
B. Fixe a haste de 15 mm e o suporte da haste de foco à câmera.

C. Fixe a placa base para câmera à câmera.



D. Deslize a câmera ① para dentro da placa de montagem até que a trava de segurança se encaixe, depois trave a alavanca ②.

E. Fixe a barra transversal superior e aperte o botão de fixação ③ à câmera, depois trave as alavancas ④.

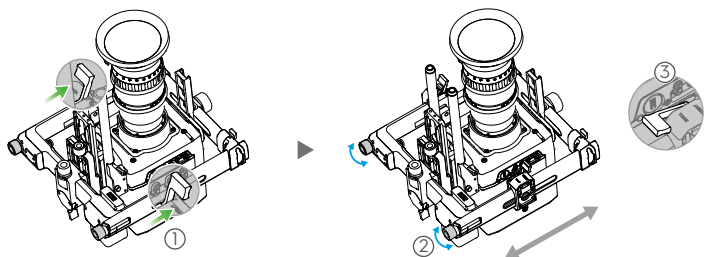


- O braço do eixo de rotação pode ser estendido se não houver espaço suficiente para montagem de uma câmera grande. Solte os parafusos em ambos os lados do eixo de rotação para puxar o braço para fora.
- Antes de balancear a câmera, conecte o cabo SDI e o cabo de alimentação da câmera e depois instale um sistema de foco.

Balanceamento

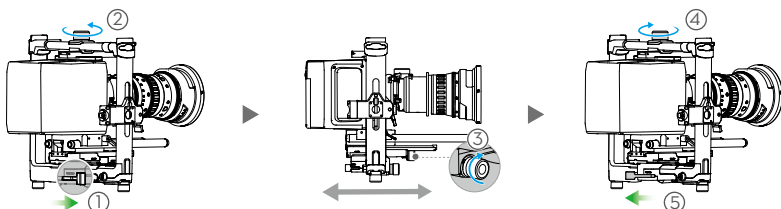
A. Balanceamento da inclinação vertical

- Destrave o eixo de inclinação. Gire o eixo de inclinação de modo que as lentes da câmera apontem para cima.
- Empurre para cima nas alavancas laterais ① até a posição de destravamento. Depois disso, ajuste o balanceamento da câmera girando o seletor de ajuste ②. Faça ajustes até que a câmera aparente estar balanceada sem inclinação para cima ou para baixo.
- Aperte as alavancas ③.



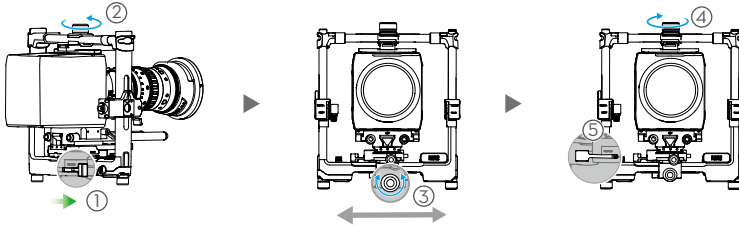
B. Profundidade de balanceamento para o eixo de inclinação

- Gire o eixo de inclinação de modo que as lentes da câmera apontem para frente.
- Mova a alavanca ① para a posição destravada e, depois, solte o botão de fixação superior ②. Ajuste o balanceamento da câmera girando o seletor de ajuste ③ até que a câmera permaneça parada durante a rotação do eixo de inclinação em 45 graus para cima ou para baixo.
- Aperte o botão de fixação ④ e mova a alavanca ⑤ para a posição travada.
- Trave o eixo de inclinação.



C. Balanceamento do eixo de rotação

- Destrave o eixo de rotação.
- Mova a alavanca ① para a posição destravada e, depois, solte o botão de fixação superior ②. Ajuste a posição da câmera girando o seletor de ajuste ③ até que a câmera permaneça parada durante a rotação do eixo de inclinação em 45 graus para a esquerda ou para a direita.
- Aperte o botão de fixação ④ e mova a alavanca ⑤ para a posição travada.
- Trave o eixo de rotação.

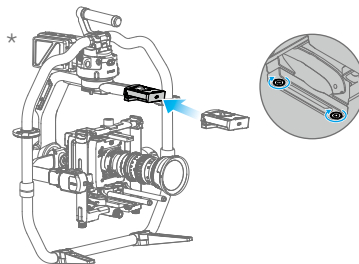


Verifique o balanceamento do eixo de inclinação novamente. Solte o botão de fixação e ajuste a posição da câmera se o eixo de inclinação não estiver balanceado.

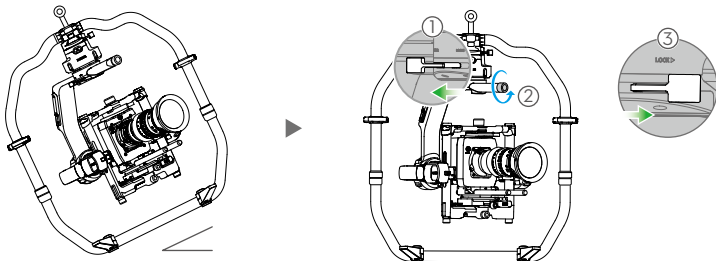
D. Balanceamento do eixo horizontal

* É recomendável montar o MotionBlock fornecido antes de balancear o eixo horizontal ao disparar em situações de alta velocidade para melhorar o desempenho do estabilizador. Fixe o MotionBlock ao eixo horizontal e aperte os parafusos conforme ilustrado.

PTBR

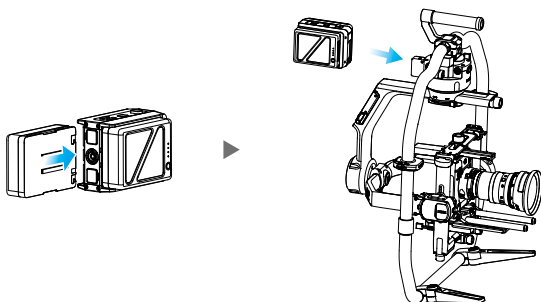


- Destrave o eixo horizontal. Levante um lado da alça.
- Mova a alavanca ① para a posição destravada, depois ajuste a posição da câmera girando o seletor de ajuste ② até que a câmera permaneça imóvel ao girar o eixo horizontal em 45 graus ao levantar um lado da alça.
- Aperte a alavanca ③.



Ligação e ativação do Ronin 2

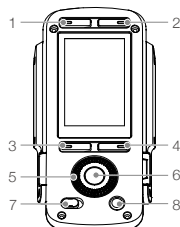
- Insira as baterias inteligentes no suporte da bateria até que os botões de ejeção da bateria estejam engatados.
- Fixe o suporte da bateria ao estabilizador até que o botão de liberação seja engatado.
- Certifique-se de destravar os eixos horizontal, de inclinação e de rotação antes de ligar o Ronin 2. Mantenha pressionado o botão de liga/desliga no estabilizador ou no suporte da bateria para ligar o Ronin 2.
- No seu dispositivo móvel, ligue o Bluetooth e inicie o aplicativo do Ronin. Com uma conexão de internet, siga as instruções na tela para ativar o Ronin 2 pela primeira vez.



PRBR

Configurações do painel sensível ao toque incorporado

- Pressione o botão Mounting Mode para selecionar um modo de montagem. A tela exibirá os modos Handheld (👤), Car Mount (🚗), Aerial (🚁) ou Tripod (📵).
- Pressione o botão Follow Mode para selecionar um modo de acompanhamento. A tela exibirá os modos Lock (🔒), Follow (👁️), FPV (📺) ou Recenter (🔄).
- Entre na página de configurações Motor e selecione Auto Tune. Você também pode ajustar a rigidez manualmente. Os valores de Strength, Filter e Control são configurações avançadas e só devem ser ajustados com conhecimento apropriado.
- Entre na página de configurações do SmoothTrack para ajustar os valores de Speed, Deadband e Acceleration dos eixos horizontal, de inclinação e de rotação separadamente.
- Entre na página de configurações Remote para ajustar individualmente os valores de Deadband, Max Speed e Smoothing dos eixos horizontal, de inclinação e de rotação e atribua-os ao controle remoto.
- Entre na página Settings para ajustar Bind Remote, Remote Frequency Band, Speaker e Axis Mode. A senha do Bluetooth está disponível na guia "More".



- Botão Mounting Mode
- Botão Follow Mode
- Botão Voltar
- Botão Toggle
- Roda de seleção
- Botão OK
- Botão Lock
- Botão Motor Pause

📶: Status de conexão do Bluetooth

📶: Força do sinal do controle remoto

📶: Sinal de GPS

🔌: Modo Motor Pause

⚙️: Modo de eixo

🔋: Número da bateria operante

60%: Nível da bateria

12 60%			
Motor			
Basic		More	
Stiffness			
	Pan	Tilt	Roll
	10	6	10
Power	0	-6	-2
Atti Err	1.9	0.6	0.1
Atti	0.02	-0.66	-0.15
Auto tune			

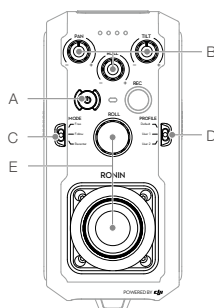
SmoothTrack		
Pan	Tilt	Roll
SmoothTrack		
ON	Push Pan OFF	
Speed	Deadband	Accel
20	5	20

Remote	
Motion	Channel
Pan	
Deadband	Max Speed Smoothing
10	50 15
Left	Right
0	0
Test Endpoint	

Settings	
General	Profile More
Calibrate System	
Bind Remote	Remote Freq.
Start	2.4Hz
Speaker	Axis Mode
ON	3-axis

Operação do controle remoto

- Mantenha pressionado o botão liga/desliga para ligar o controle remoto. O LED de status piscará em verde sólido, indicando que está conectado ao estabilizador.
- Define a velocidade de controle para cada eixo.
- Alterna entre os vários modos de operação.
- Ativa o botão Profile para selecionar parâmetros predefinidos.
- Gire o seletor de rotação para controlar o movimento do eixo de rotação. Empurre o Joystick de Controle para cima ou para baixo para controlar o movimento do eixo de inclinação. Empurre o Joystick de Controle para a esquerda ou para a direita para controlar o movimento do eixo horizontal.



O LED de status do controle remoto é desconectado do estabilizador quando brilha em vermelho sólido, exigindo uma nova vinculação. Entre na página Settings através do painel sensível ao toque incorporado e selecione "Bind Device". Dentro de 30 segundos, pressione C1+C2 e o botão Record simultaneamente no controle remoto até ouvir um bipe contínuo. O LED de status brilhará em verde sólido quando uma conexão bem-sucedida for estabelecida.

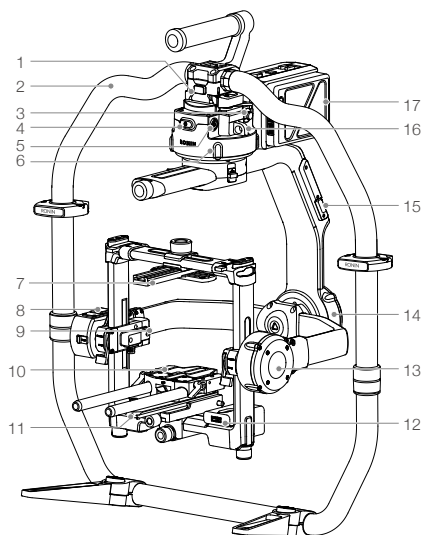
Características elétricas e mecânicas

Peso	Incluindo a alça: 14 lb (6,4 kg) Sem contar a alça: 11 lb (5,0 kg)
Dimensões	Sem contar a alça: 350 mm (L) × 416 mm (P) × 530 mm (A) Incluindo a alça: 630 mm (L) × 416 mm (P) × 720 mm (A)
Potência de entrada	Bateria Inteligente: 4280 mAh – 22,8 V
Tensão operacional	Corrente estática: ≈300 mA (@22,8 V) Corrente dinâmica: ≈500 mA (@22,8 V) Corrente do motor travado: Máx. 15 A (@22,8 V)
Frequência de funcionamento	2,4 – 2,4835 GHz; 5,725 – 5,850 GHz
Alimentação do transmissor (EIRP)	2,4 GHz FCC: ≤ 25 dBm; CE: ≤ 20 dBm; SRRC: ≤ 20 dBm 5,8 GHz FCC: ≤ 25 dBm; CE: ≤ 14 dBm; SRRC: ≤ 14 dBm
Temperatura operacional	-4° a 122° F (-20° a 50° C)

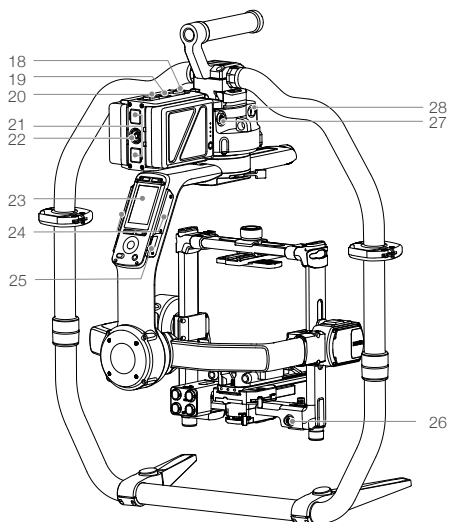
Para mais informações, consulte o manual do usuário:
<http://www.dji.com/ronin-2>

※Este conteúdo está sujeito a alterações sem aviso prévio.

Схема Ronin 2

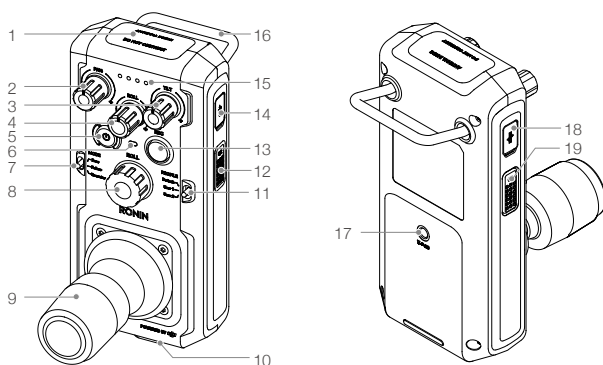


1. Крепление стабилизатора типа «ласточкин хвост»
2. Рукоятка RONIN™ 2
3. Порт SDI-Out
4. Кнопка питания
5. Порт питания аксессуаров 14,4 В
6. Электродвигатель оси поворота
7. Верхняя перекладина камеры
8. Встроенный модуль спутниковой связи
9. Порт SDI-In
10. Штанга 15 мм и крепление штанги регулятора фокуса
11. Пластина основания камеры
12. Зарядный концентратор
13. Электродвигатель оси наклона
14. Электродвигатель оси крена
15. Порт USB Type-C
16. Предохранительное отверстие
17. Крепление аккумулятора / аккумулятор Intelligent Battery



18. Кнопка отсоединения крепления аккумулятора
19. Вспомогательная кнопка питания
20. Кнопки извлечения аккумулятора
21. Порт P-Tab 14,4 В
22. Выходной порт DC 22,8 В
23. Встроенная сенсорная панель
24. Встроенные антенны
25. Порт D-Bus
26. Порт питания аксессуаров 14,4 В
27. Порт DC-In
28. Порт питания аксессуаров 14,4 В

Пульт дистанционного управления



- | | | |
|---|---------------------------------|---|
| 1. Встроенная антенна | 7. Переключатель режима | 14. Порт USB Type-C |
| 2. Рукоятка управления скоростью поворота | 8. Рукоятка крена | 15. Индикаторы уровня заряда аккумулятора |
| 3. Рукоятка управления скоростью наклона | 9. Джойстик управления | 16. Рукоятка |
| 4. Рукоятка управления скоростью крена | 10. Крепление для шейного ремня | 17. Порт крепления аксессуаров (1/4 дюйма - 20) |
| 5. Кнопка питания | 11. Переключатель конфигурации | 18. Порт CAN |
| 6. Светодиодный индикатор состояния | 12. Кнопка C2 | 19. Кнопка C1 |
| | 13. Кнопка записи | |

Начало работы

А. Скачайте приложение Ronin 2 и посмотрите обучающие ролики.

Найдите приложение «Ronin 2» в App Store или Google Play и следуйте инструкциям по установке. Посмотрите обучающий ролик на официальном веб-сайте DJI.
<http://www.dji.com/ronin-2>



Приложение
Ronin 2

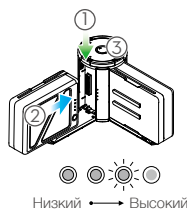
Б. Зарядите аккумуляторы

Используйте предоставленный в комплекте зарядный концентратор, чтобы полностью зарядить аккумуляторы Intelligent Battery Ronin 2 перед первым использованием.

а. Нажмите кнопку отсоединения и откройте крышку соответствующего порта для зарядки.

б. Чтобы начать зарядку, установите аккумулятор Intelligent Battery в порт зарядки.

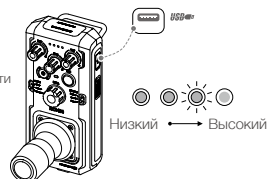
Зарядите пульт дистанционного управления с помощью зарядного устройства USB через порт USB Type-C.



Низкий → Высокий

Время зарядки: 1,5 часа

Нажмите кнопку на аккумуляторе один раз, чтобы проверить уровень его заряда.



Низкий → Высокий

Время зарядки: 2 часа (при силе тока 2 А)

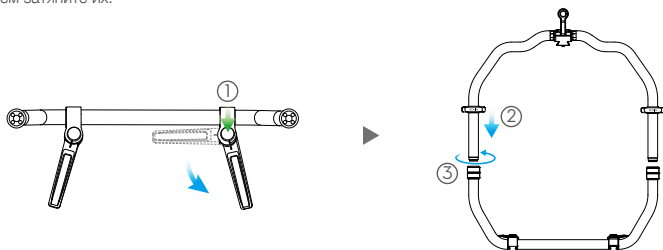
Нажмите кнопку питания один раз, чтобы проверить уровень заряда аккумулятора. Нажмите и удерживайте кнопку для включения/выключения.



- После окончания зарядки индикаторы уровня заряда аккумулятора выключатся, а светодиодный индикатор зарядного концентратора загорится зеленым и издаст звуковой сигнал.
- Обязательно нажмите кнопку отсоединения на верхней части зарядного концентратора перед снятием аккумулятора.

Сборка Ronin 2

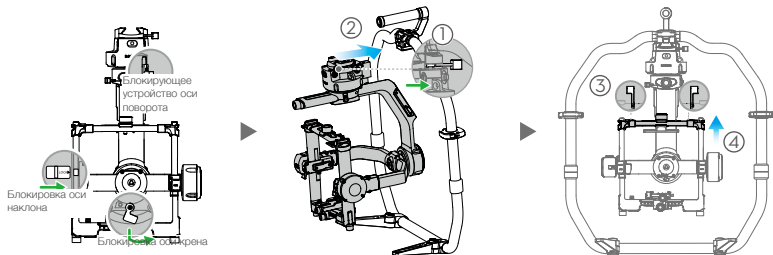
А. Нажмите кнопку на опорах рукоятки и вытяните их наружу. Закрепите верхнюю и нижнюю части рукоятки и затем затяните их.



Б. Оси поворота, наклона и крена заблокированы по умолчанию. Разблокируйте оси наклона и крена, чтобы отрегулировать их положение, как показано на иллюстрации, затем снова заблокируйте оси наклона и крена.

В. Переведите рычаг (1) в разблокированное положение. Затем закрепите стабилизатор на рукоятке (2) до активации предохранительного стопора. Затем заблокируйте рычаг.

Г. Разблокируйте рычаги (3) и снимите верхнюю перекладину (4).

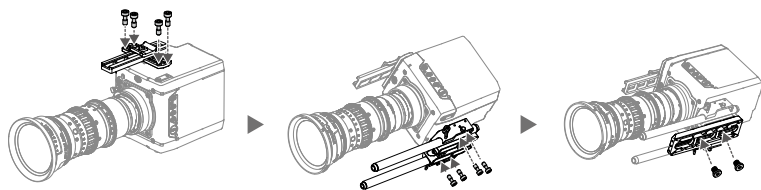


Установка камеры

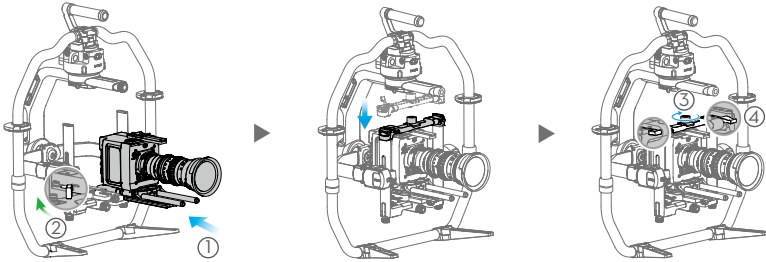
А. Закрепите верхнюю перекладину камеры на камере.

Б. Прикрепите штангу 15 мм и крепление штанги к камере.

В. Закрепите на камере крепежную пластину камеры.



- Г. Сдвиньте камеру ① на монтажную пластину до активации предохранительного стопора и затем заблокируйте рычаг ②.
- Д. Закрепите верхнюю перекладину и затяните фиксатор ③ на камере, затем заблокируйте рычаги ④.

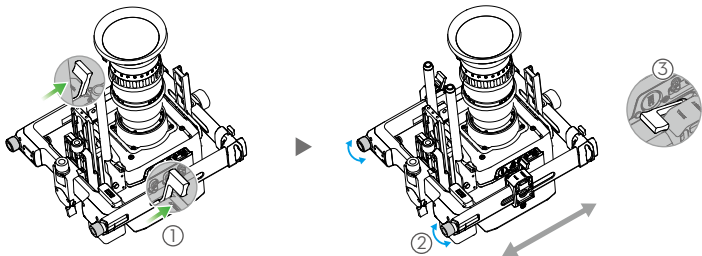


- Луч оси крена может быть вытянут, если для установки большой камеры недостаточно места. Ослабьте винты с обеих сторон оси крена, чтобы вытянуть луч.
- Перед выполнением балансировки камеры подключите кабель SDI и кабель питания камеры и установите систему фокусировки.

Балансировка

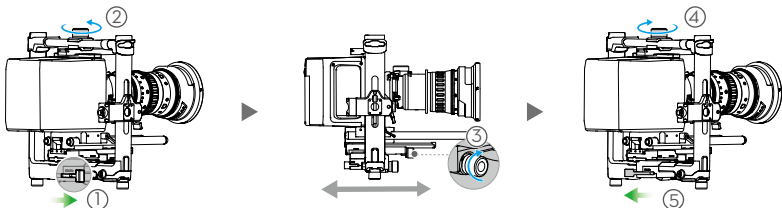
А. Балансировка вертикального наклона

- Разблокируйте ось наклона. Поверните ось наклона так, чтобы объектив камеры был направлен вверх.
- Сдвиньте боковые рычаги ① вверх в разблокированное положение. Затем отрегулируйте баланс камеры, поворачивая ручку регулировки ②. Регулируйте до тех пор, пока камера не будет сбалансирована и не будет наклоняться вверх или вниз.
- Затяните рычаги ③.



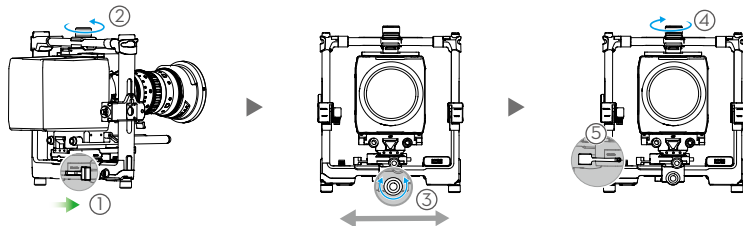
Б. Балансировка глубины оси наклона

- Поверните ось наклона так, чтобы объектив камеры был направлен вперед.
- Переведите рычаг ① в разблокированное положение и затем ослабьте верхний фиксатор ②. Отрегулируйте балансировку камеры, поворачивая ручку регулировки ③ до тех пор, пока камера не будет оставаться неподвижной при повороте оси наклона на 45 градусов вверх или вниз.
- Затяните фиксатор ④ и переведите рычаг ⑤ в заблокированное положение.
- Заблокируйте ось наклона.



В. Балансировка оси крена

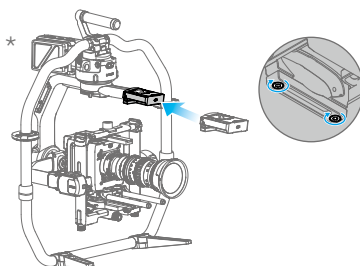
- Разблокируйте ось крена.
- Переведите рычаг ① в разблокированное положение, затем ослабьте верхний фиксатор ②. Настройте положение камеры, поворачивая ручку регулировки ③ до тех пор, пока камера не будет оставаться неподвижной при повороте оси наклона на 45 градусов влево или вправо.
- Затяните фиксатор ④ и переведите рычаг ⑤ в заблокированное положение.
- Заблокируйте ось крена.



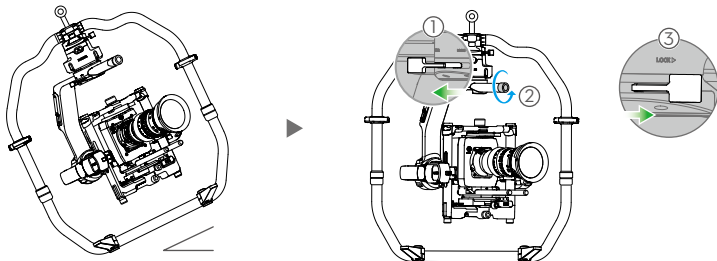
Проверьте баланс оси наклона. Ослабьте фиксатор и отрегулируйте положение камеры, если ось наклона не сбалансирована.

Г. Балансировка оси поворота

* Рекомендуется устанавливать предоставленный гаситель вибраций перед выполнением балансировки оси поворота при съемке на большой скорости для улучшения работы стабилизатора. Закрепите гаситель вибраций на оси поворота и затяните винты как показано на изображении.

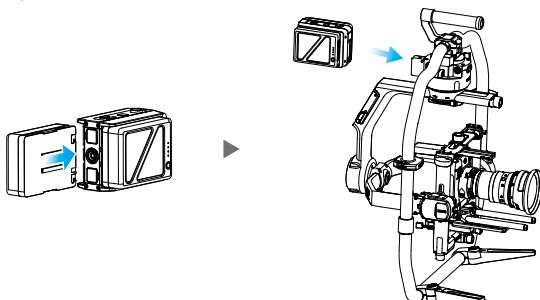


- Разблокируйте ось поворота. Поднимите одну сторону рукоятки.
- Переведите рычаг ① в разблокированное положение, затем отрегулируйте положение камеры, поворачивая ручку регулировки ② до тех пор, пока камера не будет оставаться неподвижной при повороте оси поворота на 45 градусов во время подъема одной стороны рукоятки.
- Затяните рычаг ③.



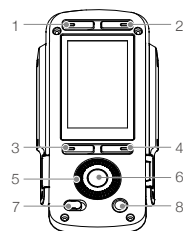
Включение и активация Ronin 2

- Установите аккумуляторы Intelligent Battery в крепление аккумулятора до активации кнопок извлечения аккумулятора.
- Прикрепите держатель аккумулятора к стабилизатору до активации кнопки отсоединения.
- Убедитесь, что вы разблокировали оси поворота, наклона и крена перед включением Ronin 2. Нажмите и удерживайте кнопку питания на стабилизаторе или креплении аккумулятора для включения Ronin 2.
- Включите Bluetooth на вашем мобильном устройстве и запустите приложение Ronin. При первом использовании осуществите безопасное подключение к сети Интернет и следуйте инструкциям на экране для активации Ronin 2.



Настройки встроенной сенсорной панели

- Нажмите кнопку режима установки, чтобы выбрать режим установки. Экран отобразит режим ручной съемки (📷), съемки с автомобиля (🚗), воздушный режим (🚁) или режим штатива (📵).
- Нажмите кнопку режима следования, чтобы выбрать режим следования. Экран отобразит режим блокировки (🔒), следования (👤), режим с видом от первого лица (👁) или режим центровки (📍).
- Перейдите на страницу настроек и выберите функцию автостабилизации (Auto Tune). Вы также можете отрегулировать жесткость вручную. Значения мощности, фильтрации и управляемости являются дополнительными настройками и должны регулироваться только при наличии соответствующих знаний.
- Зайдите на страницу настроек SmoothTrack, чтобы отрегулировать значения скорости, диапазона нечувствительности и ускорения отдельно для осей поворота, наклона и крена.
- Зайдите на страницу настроек дистанционного управления, чтобы отрегулировать значения диапазона нечувствительности, максимальной скорости и стабилизации отдельно для осей поворота, наклона и крена и задать их для пульта дистанционного управления.
- Зайдите на страницу настроек, чтобы отрегулировать режимы удаленного подключения, удаленной регулировки диапазона частот, режима динамика и осей. Пароль для Bluetooth доступен во вкладке «Дополнительно».



- Кнопка режима установки
- Кнопка режима следования
- Кнопка возврата
- Кнопка-переключатель
- Безупорный регулятор
- Кнопка OK
- Кнопка блокировки
- Кнопка остановки электродвигателя

- 📶 : Состояние соединения Bluetooth
- 📶 : Качество сигнала пульта дистанционного управления
- 📶 : Сигнал спутников
- 🔒 : Режим остановки электродвигателя
- 🔒 : Режим осей
- 🔒 : Номер рабочего аккумулятора
- 60% : Уровень заряда аккумулятора

</			
---	--	--	--

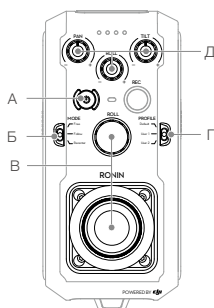
SmoothTrack			
Pan	Tilt	Roll	
SmoothTrack		Push Pan	
ON		OFF	
Speed	Deadband	Accel	
20	5	20	

Remote		
Motion		Channel
Pan		
Deadband Max Speed Smoothing		
10	50	15
Left	Right	
0	0	
Test Endpoint		

Settings	
General	Profile More
Calibrate System	
Bind Remote	Remote Freq.
Start	2.4Hz
Speaker	Axis Mode
ON	3-axis

Эксплуатация пульта дистанционного управления

- А. Чтобы включить пульт дистанционного управления, нажмите и удерживайте кнопку питания. Светодиодный индикатор состояния будет непрерывно гореть зеленым, указывая на то, что он подключен к стабилизатору.
- Б. Устанавливает скорость управления для каждой оси.
- В. Переключает между различными рабочими режимами.
- Г. Переводит переключатель конфигурации в положение выбора заданных параметров.
- Д. Настройте рукоятку крена для управления движением оси крена. Переведите джойстик управления вверх или вниз для управления движением оси наклона. Переведите джойстик управления влево или вправо для управления движением оси поворота.



! Светодиодный индикатор состояния отсоединен от стабилизатора, если он непрерывно горит красным, и может потребоваться повторная привязка. Зайдите на страницу настроек через встроенную сенсорную панель и выберите Bind Device (Привязать устройство). В течение 30 секунд одновременно нажимайте C1+C2 и кнопку записи на пульте дистанционного управления, пока не услышите продолжительный сигнал. Светодиодный индикатор состояния непрерывно загорится зеленым, как только соединение будет успешно установлено.

Механические и электрические параметры

Масса	С рукояткой: 6,4 кг (14 фунтов) Без рукоятки: 5,0 кг (11 фунтов)
Размеры	Без рукоятки: 350 мм (Ш) × 416 мм (Г) × 530 мм (В) С рукояткой: 630 мм (Ш) × 416 мм (Г) × 720 мм (В)
Входная мощность	Аккумулятор Intelligent Battery: 4280 мАч - 22,8 В
Рабочий ток	Статический ток: ≈300 мА (при 22,8 В) Динамический ток: ≈500 мА (при 22,8 В) Фиксированный ток двигателя: макс. 15 А (при 22,8 В)
Рабочая частота	2,4-2,4835 ГГц; 5,725-5,850 ГГц
Мощность передатчика (ЭИИМ)	2,4 ГГц FCC: ≤25 дБм; CE: ≤20 дБм; SRRC: ≤20 дБм 5,8 ГГц: FCC: ≤25 дБм; CE: ≤14 дБм; SRRC: ≤14 дБм
Диапазон рабочих температур	от -20 до +50 °C (от -4 до 122° F)

Дополнительную информацию можно найти в руководстве пользователя:
<http://www.dji.com/ronin-2>

※ Этот символ означает, что содержание может быть изменено без предварительного уведомления.

DJI Support
DJI 技术支持
DJI 技術支援
DJI サポート
DJI 고객센터
DJI Support
Asistencia técnica de DJI
Service client DJI
Assistenza DJI
DJI-ondersteuning
Assistência da DJI
Suporte DJI
Техническая поддержка DJI

<http://www.dji.com/support>