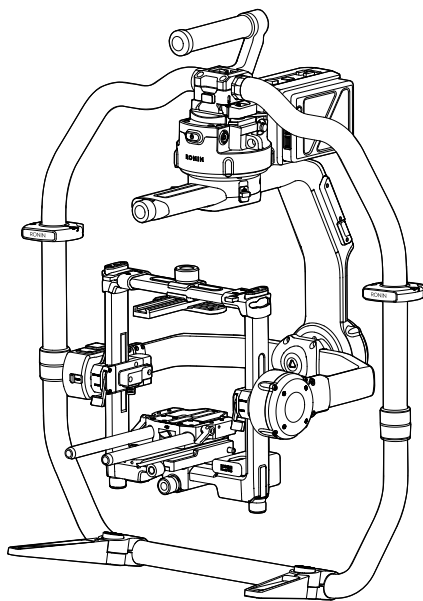


RONIN 2

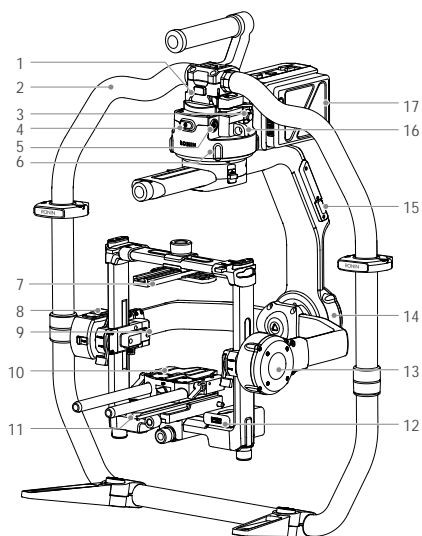
Skrócona instrukcja

V1.0 2017.10

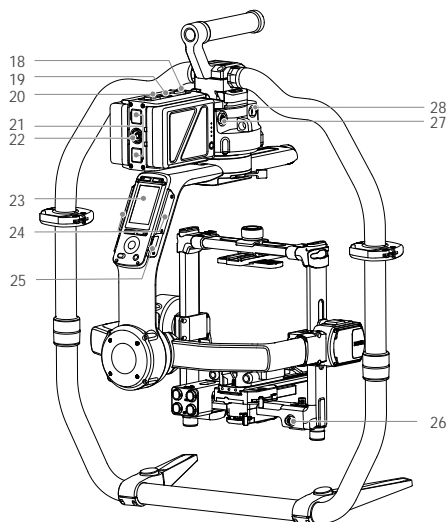


Ronin 2

EN

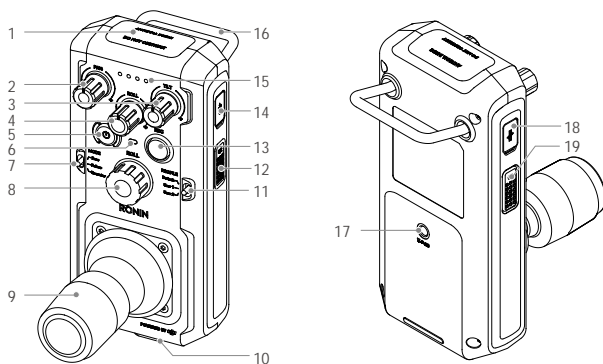


1. Mocowanie typu dovetail
2. Uchwyt Ronin 2
3. Gniazdo wyjściowe SDI
4. Przycisk zasilania
5. Port akcesoriów 14,4 V
6. Silnik osi pan
7. Górna poprzeczka mocowania kamery
8. Wbudowany GPS
9. Gniazdo wejściowe SDI
10. Mocowanie Rod 15 mm i Focusa
11. Płyta podstawy kamery
12. Hub zasilania kamery
13. Silnik osi tilt
14. Silnik osi roll
15. Gniazdo USB typ C
16. Otwór bezpieczeństwa
17. Gniazdo akumulatora/akumulator



18. Przycisk zwolnienia mocowania akumulatora
19. Dodatkowy przycisk zasilania
20. Przyciski wyjmowania akumulatora
21. Gniazdo P-Tap 14,4 V
22. Gniazdo wyjściowe DC 22,8 V
23. Wbudowany panel dotykowy
24. Wbudowany anteny
25. Gniazdo D-Bus
26. Gniazdo zasilania akcesoriów 14,4 V
27. Gniazdo wejściowe DC
28. Gniazdo zasilania akcesoriów 14,4 V

Nadajnik



- | | | |
|---|-------------------------|--|
| 1. Wbudowana antena | 8. Pokrętko osi roll | 15. Wskaźniki poziomu akumulatora |
| 2. Pokrętko kontroli prędkości osi pan | 9. Joystick | 16. Uchwyt |
| 3. Pokrętko kontroli prędkości osi tilt | 10. Uchwyt na smycz | 17. Gniazdo mocowania akcesoriów (1/4"-20) |
| 4. Pokrętko kontroli prędkości osi roll | 11. Przełącznik profilu | 18. Gniazdo CAN |
| 5. Gniazdo zasilania | 12. Przycisk C2 | 19. Przycisk C1 |
| 6. Wskaźnik statusu LED | 13. Przycisk nagrywania | |
| 7. Przełącznik trybu | 14. Gniazdo USB typu C | |

Pierwsze kroki

A. Pobierz aplikację Ronin 2 i zobacz filmy instruktażowe.

Wyszukaj Ronin 2 w App Store lub Google Play i postępuj wg instrukcji instalacji. Zobacz filmy instruktażowe na witrynie DJI <http://www.dji.com/ronin-2>



Ronin 2 App

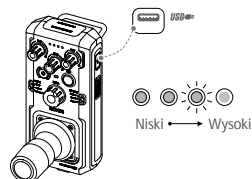
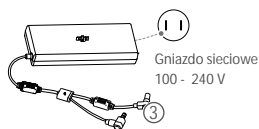
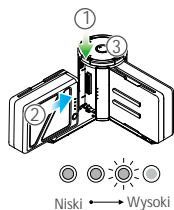
B. Naładuj akumulatory

Skorzystaj z załączonego huba ładowania, aby w pełni naładować inteligentne akumulatory do Ronin 2 pierwszy raz.

a. Naciśnij przycisk zwolnienia i zdejmij osłonę odpowiedniego portu ładowania.

b. Włóż inteligentny akumulator do gniazda ładowania, aby rozpocząć ładowanie.

Naładuj nadajnik za pomocą ładowarki USB przez gniazdo USB typu C.



Czas ładowania: 1,5 h

Naciśnij przycisk poziomu naładowania akumulatora jednokrotnie, aby sprawdzić poziom akumulatora.

Czas ładowania: 2 godziny (ładowanie prądem 2 A)

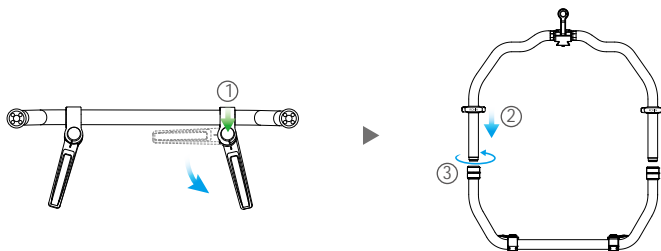
Naciśnij przycisk zasilania jednokrotnie, aby sprawdzić poziom akumulatora. Naciśnij i przytrzymaj, aby włączyć/wyłączyć.



- Gdy ukończono ładowanie, wskaźniki poziomu akumulatora wyłączy się i diody LED huba ładowania zmienić kolor na zielony i wyemitowany zostanie sygnał dźwiękowy.
- Pamiętaj, aby nacisnąć przycisk zwolnienia akumulatora na górze huba ładowani

Montaż Ronina 2

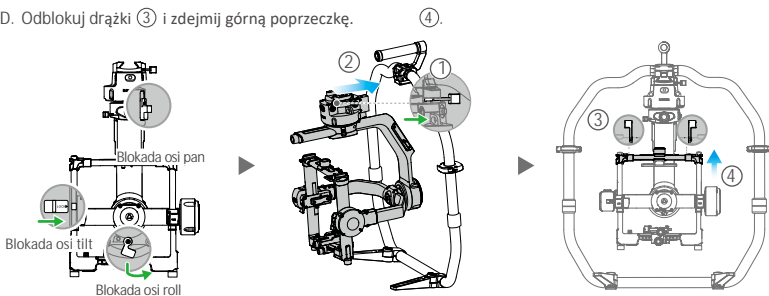
A. Naciśnij przycisk na nóżkach uchwytu i rozłóż je na zewnątrz. Przymocuj górną i dolną część uchwytu i zakręć.



B. Osie pan, tilt i roll są domyślnie zablokowane. Odblokuj osie tilt i roll, aby zmienić ich pozycje w sposób pokazany na rysunkach poniżej.

C. Odblokuj drążek ①. Następnie przymocuj gimbal do uchwytu ②, aż zostanie bezpiecznie zamocowany. Następnie zablokuj drążek.

D. Odblokuj drążki ③ i zdejmij górną poprzeczkę. ④.

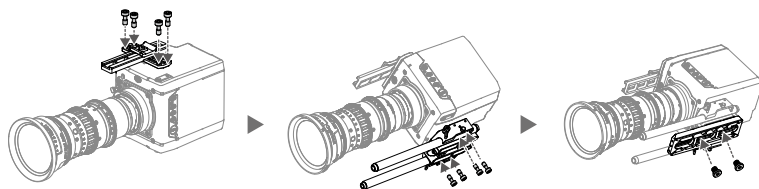


Montaż kamery

A. Przymocuj górną poprzeczkę mocowania kamery do kmaery.

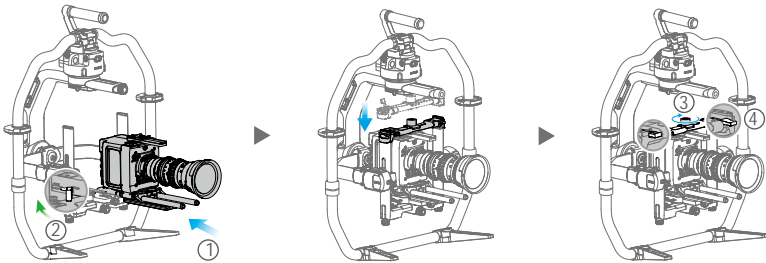
B. Przymocuj drążek 15 mm i drążek mocowania Focusa (focus rod mount) do kamery.

C. Przymocuj płytę podstawy kamery do kamery.



D. Wsuń kamerę do ① płyty mocowania, aż do zablokowania, a następnie zablokuj drążek ②.

E. Przymocuj górną poprzeczkę i zakręć pokrętło zabezpieczające ③ z kamerą, a potem zablokuj drążek ④.



EN



- Oś roll można rozłożyć, jeżeli nie ma wystarczająco miejsca na zamocowanie dużej kamery. Poluzuj śrubki po obu stronach osi roll, aby wyciągnąć ramię.
- Przed wyważeniem kamery podłącz kabel SDI i kabel zasilający kamery oraz zainstaluj system Focus.

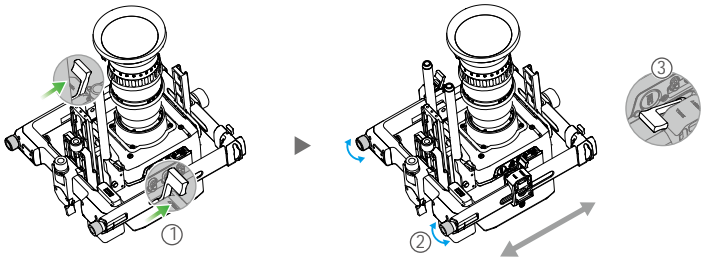
Wyważanie

A. Wyważanie pionu osi tilt

a. Odblokuj oś tilt. Obróć oś tilt, tak aby obiektyw kamery był skierowany w górę.

b. Naciśnij na dźwignie boczne ①, aby znalazły się w pozycji odblokowanej. Następnie wyważ kamerę poprzez użycie pokrętła regulującego ②. Dokonuj poprawy, aż kamera będzie wyważona tzn. nie będzie się przechylać do przodu lub do tyłu.

c. Zablokuj dźwignie ③.



B. Wyważanie głębi osi tilt

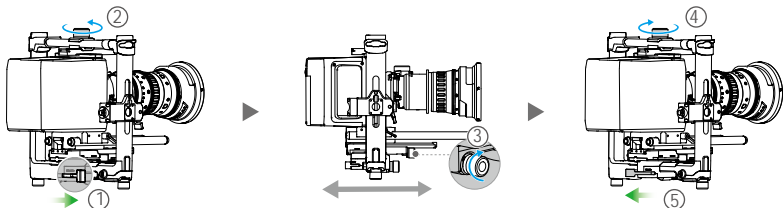
a. Obróć oś tilt w taki sposób, aby obiektyw kamery był skierowany do przodu.

b. Przesuń dźwignię ① do odblokowanej pozycji, a następnie poluzuj górne pokrętło zabezpieczające ②.

Dostosuj wyważenie kamery za pomocą pokrętła ③, aż kamera pozostanie nieruchoma podczas obrotu osi tilt o 45° do góry lub na dół

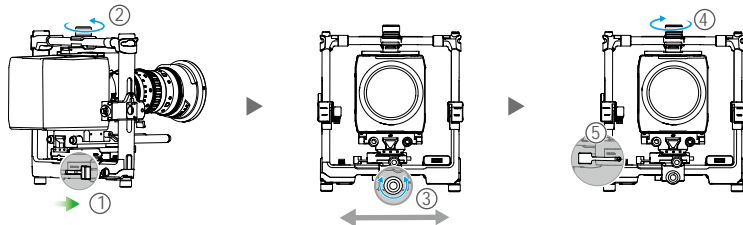
c. Zakręć pokrętło zabezpieczające ④ i przesuń dźwignię ⑤ do pozycji zablokowanej.

d. Zablokuj oś tilt.



C. Wyważanie osi roll

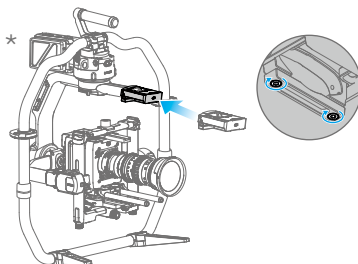
- a. Odblokuj oś roll.
- b. Przesuń dźwignię ① do odblokowanej pozycji, a następnie poluzuj górne pokrętło ②. Ustaw pozycję kamery za pomocą pokrętła regulującego ③, aż kamera pozostanie nieruchoma podczas przechylenia o 45° w lewo lub w prawo.
- c. Zablokuj pokrętło i przesuń ④ dźwignię ⑤ do zablokowanej pozycji.
- d. Zablokuj oś roll.



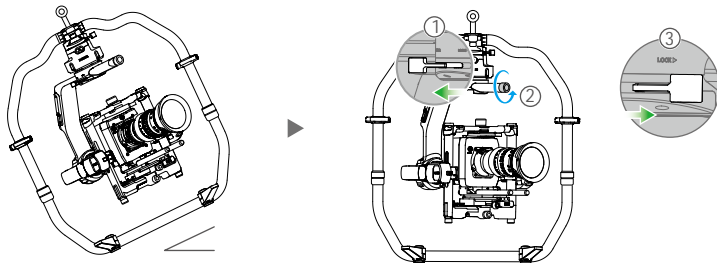
Sprawdź ponownie wyważenie osi tilt. Poluzuj pokrętło i zmień pozycję kamery, jeżeli oś tilt nie jest prawidłowo wyważona.

D. Wyważanie osi pan

* Zaleca się mocowanie załączonego MotionBlock (bloku przesuwne) przed wyważeniem osi pan, jeżeli kamera ma pracować w sytuacjach z dużą prędkością, aby polepszyć pracę gimbału. Przyczep MotionBlock do osi pan i zakręć śruby, jak pokazano na rysunku poniżej.

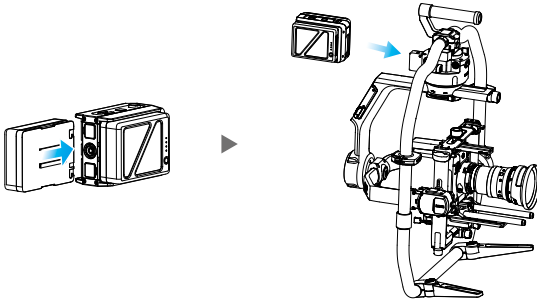


- a. Odblokuj oś pan. Podnieś jedną stronę uchwytu.
- b. Przesuń dźwignię ① do odblokowanej pozycji, a następnie ustaw pozycję kamery za pomocą pokrętła regulującego osi ②, aż kamera pozostanie nieruchoma podczas obracania osi pan o 45° z jednoczesnym podniesieniem jednej strony uchwytu.
- c. Zablokuj dźwignię ③.



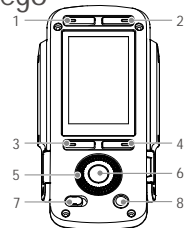
Uruchamianie i aktywacja Ronina 2

- Włóż akumulatory do mocowania akumulatora, aż do odblokowania przycisków wyjmowania akumulatora.
- Zamocuj mocowanie akumulatora na gimbalu, aż do odblokowania przycisku zwolnienia mocowania.
- Pamiętaj, aby odblokować osie pan, tilt, roll przed uruchomieniem Ronina 2. Naciśnij i przytrzymaj przycisk zasilania na gimbalu lub mocowaniu akumulatora, aby uruchomić Ronina 2.
- Włącz Bluetooth i uruchom aplikację Ronin na swoim urządzeniu mobilnym. Z bezpiecznym połączeniem postępuj wg ekranowych instrukcji, aby aktywować Ronina 2.



Ustawienia wbudowanego panelu dotykowego

- Naciśnij przycisk trybu montażu, aby wybrać tryb montażu. Na ekranie pojawią się opcje ręcznego (☒), samochodowego (🚗), lotniczego (🚁) montażu lub statywu (📍).
- Naciśnij przycisk trybu follow, aby wybrać tryb follow. Ekran wyświetli opcje trybu blokady (🔒), Follow (👤), FPV (📡) lub wyrównania (📐).
- Przejdź do strony ustawień silnika i wybierz Auto Tune. Możesz również ręcznie ustawić wartości Stiffness, Strength, Filter i Control, ale są to ustawienia zaawansowane i powinny być zmieniane tylko przez użytkowników doświadczonych.
- Przejdź do strony ustawień SmoothTrack, aby ustawić wartości Speed, Deadband i Acceleration dla osi pan, tilt i roll oddzielnie.
- Przejdź do stron ustawień nadajnika, aby ustawić wartości Deadband, Max Speed i Smoothing dla osi pan, tilt i roll oddzielnie i przypisać je do nadajnika.
- Przejdź do strony ustawień, aby zmienić Bind Remote (bindowanie nadajnika), Frequency Band (częstotliwość), Speaker (głośnik) i Axis (osie). Hasło Bluetooth jest dostępne w zakładce "More" (więcej).



- Przycisk trybu montażu
- Przycisk trybu follow
- Przycisk powrotu
- Przycisk wyboru menu
- Pokrętło regulacji
- Przycisk OK
- Przycisk blokady
- Przycisk pauzy silnika

📶 : Status połączenia Bluetooth

📶 : Siła sygnału nadajnika

📶 : Sygnał GPS

🔌 : Tryb pauzy silnika

🔌 : Tryb osi

🔌 : Ilość pracujących akumulatorów

60% : Poziom akumulatora

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	

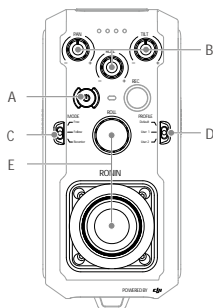
SmoothTrack		
Pan	Tilt	Roll
SmoothTrack	Push Pan	
ON	OFF	
Speed	Deadband	Accel
20	5	20

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

Opis nadajnika

- Naciśnij i przytrzymaj przycisk zasilania, aby włączyć nadajnik. Wskaźnik status LED zaświeci się na zielono, sygnalizując, że urządzenie jest połączone z gimbałem.
- Ustawia prędkość dla każdej osi.
- Przełącza pomiędzy trybami pracy.
- Zmienia profil pracy, aby ustawić wybrane wcześniej parametry.
- Obróć pokrętło osi roll, aby sterować ruchem osi roll. Przesuń joystick do góry lub na dół, aby sterować ruchem w osi tilt gimbała. Przesuń joystick w lewo lub w prawo, aby sterować ruchem osi pan.



Wskaźnik statusu LED nadajnika jest odłączony od gimbała, jeżeli świeci na czerwono, co oznacza konieczność ponownego bindowania. Przejdź do strony ustawień przez wbudowany panel dotykowy i wybierz "Bind device". Następnie, masz 30 sekund, aby nacisnąć jednocześnie C1+C2 i przycisk nagrywania, aż usłyszysz ciągły sygnał dźwiękowy. Wskaźnik statusu LED zaświeci się na zielono po pomyślnym ustanowieniu połączenia.

Cechy mechaniczne i elektryczne

Masa	Z uchwytem: 6,4 kg Bez uchwytu: 5 kg
Wymiary	Bez uchwytu: 350 mm (W) × 416 mm (D) × 530 mm (H) Z uchwytem: 630 mm (W) × 416 mm (D) × 720 mm (H)
Zasilanie	Inteligentny akumulator: 4280 mAh-22.8 V
Prąd pracy	Prąd stały: ≈300 mA (@22.8 V) Prąd szczytowy: ≈500 mA (@22.8 V) Locked motor current: Max 15 A (@22.8 V)
Częstotliwość pracy	2.4-2.4835 GHz; 5.725-5.850 GHz
Moc nadajnika (EIRP)	2.4 GHz FCC: ≤25 dBm; CE: ≤20 dBm; SRR: ≤20 dBm 5.8 GHz FCC: ≤25 dBm; CE: ≤14 dBm; SRR: ≤14 dBm
Temperatura pracy	-20° to 50° C

Więcej informacji znajduje się w podręczniku użytkownika dostępnego pod adresem:
<http://www.dji.com/ronin-2>

※Zawartość może ulec zmianie bez uprzedniego powiadomienia

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>