

Naza - M (V2)

Quick Start Guide v 1.12

2013.07.05 Revision

For Firmware Version V3.12 or above

& Assistant Software Version V2.12 or above

Merci d'avoir acheté ce produit DJI. Veuillez suivre strictement les étapes pour le montage et la connexion du système sur votre appareil, ainsi que d'installation du logiciel d'assistant sur votre ordinateur.

Consulter régulièrement la page web du produit correspondant sur notre site web www.dji-innovations.com, qui est mis à jour régulièrement. Informations sur le produit, les mises à jour techniques et les corrections manuelles seront disponibles sur cette page Web. En raison de changements imprévus ou des mises à niveau de produits, les informations contenues dans ce manuel sont sujettes à modification sans préavis.

*** Important: Naza-M, Naza-M V2 et le système de contrôle PHANTOM sont différentes dans des pièces d'équipement, mais leurs configurations et les fonctions sont les mêmes lorsque vous utilisez le même Assistant Software et Firmware version, de sorte qu'ils utiliser le même guide. Sauf indication contraire, l'instruction suivante est base sur Naza-M V2. Si vous utilisez le Naza-M, s'il vous plaît assurez-vous de lire le "Instruction du V1 (également connu sous le nom Naza-M)" section, si vous utilisez le Phantom, télécharger les autres manuels correspondants sur la page web PHANTOM.**

Ce manuel est prévu pour l'assemblage de base et la configuration, vous pouvez obtenir plus de détails et des instructions avancées lors de l'utilisation du logiciel assistance. Pour assurer que vous avez la dernière information, s'il vous plaît visitez notre site Web et télécharger le dernier manuel et la version actuelle du logiciel.

Index

INDEX	2
INSTRUCTION	3
RESPONSABILITÉ & AVERTISSEMENT	3
MARQUES	4
CERTIFICATIONS	4
DESIGNATION DES SYMBOLES	4
ASSEMBLAGE & CONNECTION	5
Etape1 DESCRIPTION du PORT	5
Etape2 ASSEMBLAGE & CONNECTION	6
INSTALLATION DU LOGICIEL ET ASSISTANT DE CONFIGURATION	7
Etape1 LOGICIEL ET INSTALLATION DES PILOTES SUR PC	7
Etape2 CONFIGURATION DU LOGICIELS Assistant sur PC	7
BASE DE VOL	9
MODE DE CONTRÔLE DES CONNAISSANCES	9
Start & Stop CONNAISSANCE DU MOTEUR	9
Etape1 CALIBRAGE DE LA BOUSSOLE	11
Etape2 ASSEMBLAGE vérification de liste	12
Étape3 AVANT LE VOL	12
Étape 4 VOL D'ESSAI	13
FONCTIONS AVANCEES	15
A1 FAILSAFE(mode sécurité).....	15
A2 ALERTE BASSE TENSION	16
A3 CONTRÔLE DE L'ORIENTATION (IOC) VOL INTELLIGENT (avec module GPS)	17
A4 Fonction de protection avancée en reception.	20
ANNEXE	21
SPECIFICATIONS	21
MC/PMU MISE À JOUR DU FIRMWARE	22
DESCRIPTION du LED	23
INSTRUCTION DU V1 (aussi connu sous NAZA-M)	24
V1 MONTAGE ET CONNEXION	24
V1 Est compatible avec le PMU du V2 (accessoire du NAZA-M V2)	24
V1 DESCRIPTION du PORT	25
V1 SPECIFICATION	26
FAQ	27
Liste des indication des anomalies par LED	27
Problème de Fixation du TBE (effet cuvette)	27
SHOULD YOU FIND THE MULTI-ROTOR DOES NOT TRACK STRAIGHT IN FORWARD FLIGHT	28
Démarrage des moteurs défaillance causée par le STICK de l'emetteur MID ERREUR DE POINT TROP GRAND	28
Maîtrise de vol en altitude avec un moteur est en panne.	29

Instruction

Mentions & Avertissement

S'il vous plaît lisez attentivement cet avertissement avant d'utiliser le produit. En utilisant ce produit, vous acceptez cet avertissement et signifie que vous avez lu entièrement. CE PRODUIT N'EST PAS adapté pour les personnes de MOINS DE 18.

Ce produit est un système de pilotage automatique conçu pour les amateurs de multi-rotor graves offrant une excellente auto-nivellement et l'altitude détention, qui prend complètement le stress de l'avion RC multi-rotors pour des applications à la fois professionnels et amateurs. Malgré le système ayant un haut-système de pilotage automatique et de nos efforts pour rendre le fonctionnement de l'automate aussi sûr que possible lorsque la batterie principale est connecté, nous recommandons fortement aux utilisateurs de supprimer toutes les hélices lors de l'étalonnage et le réglage des paramètres. Assurez-vous que toutes les connexions sont bonnes, et garder les enfants et les animaux au cours de mise à niveau du firmware, l'étalonnage du système et la configuration des paramètres. DJI Innovations n'assume aucune responsabilité pour tout dommage (s) ou de blessures subies directement ou indirectement de l'utilisation de ce produit dans les conditions suivantes:

1. Damage(s) or injuries incurred when users are drunk, taking drugs, drug anesthesia, dizziness, fatigue, nausea and any other conditions no matter physically or mentally that could impair your ability.
2. Damage(s) or injuries caused by subjective intentional operations. Any mental damage compensation caused by accident.
3. Failure to follow the guidance of the manual to assemble or operate.
4. Malfunctions caused by refit or replacement with non-DJI accessories and parts.
5. Damage(s) or injuries caused by using third party products or fake DJI products.
6. Damage(s) or injuries caused by mis-operation or subjective mis-judgment.
7. Damage(s) or injuries caused by mechanical failures due to erosion, aging.
8. Damage(s) or injuries caused by continued flying after low voltage protection alarm is triggered.
9. Damage(s) or injuries caused by knowingly flying the aircraft in abnormal condition (such as water, oil, soil, sand and other unknown material ingress into the aircraft or the assembly is not completed, the main components have obvious faults, obvious defect or missing accessories).
10. Damage(s) or injuries caused by flying in the following situations such as the aircraft in magnetic interference area, radio interference area, government regulated no-fly zones or the pilot is in backlight, blocked, fuzzy sight, and poor eyesight is not suitable for operating and other conditions not suitable for operating.
11. Damage(s) or injuries caused by using in bad weather, such as a rainy day or windy (more than moderate breeze), snow, hail, lightning, tornadoes, hurricanes etc.
12. Damage(s) or injuries caused when the aircraft is in the following situations: collision, fire, explosion, floods, tsunamis, subsidence, ice trapped, avalanche, debris flow, landslide, earthquake, etc.
13. Damage(s) or injuries caused by infringement such as any data, audio or video material recorded by the use of aircraft.
14. Damage(s) or injuries caused by the misuse of the battery, protection circuit, RC model and battery chargers.
15. Other losses that are not covered by the scope of DJI Innovations liability.

Trademark

DJI et Naza-M sont des marques déposées DJI Innovations. Les noms de produits, marques, etc, apparaissent dans ce manuel sont des marques commerciales ou des marques déposées de leurs sociétés propriétaires respectifs. Ce produit et manuel sont la propriété de DJI Innovations avec tous droits réservés. Aucune partie de ce produit ou manuel ne peut être reproduite sous aucune forme sans le consentement écrit préalable ou autorisation du DJI Innovations. Aucune responsabilité n'est assumée quant à l'utilisation du produit ou de l'information contenue dans ce document.

Certifications

Ce produit est approuvé aux normes de qualité tels que CE, FCC et RoHS.

Signification des Symboles



Interdit (Important)



Précautions



Astuce



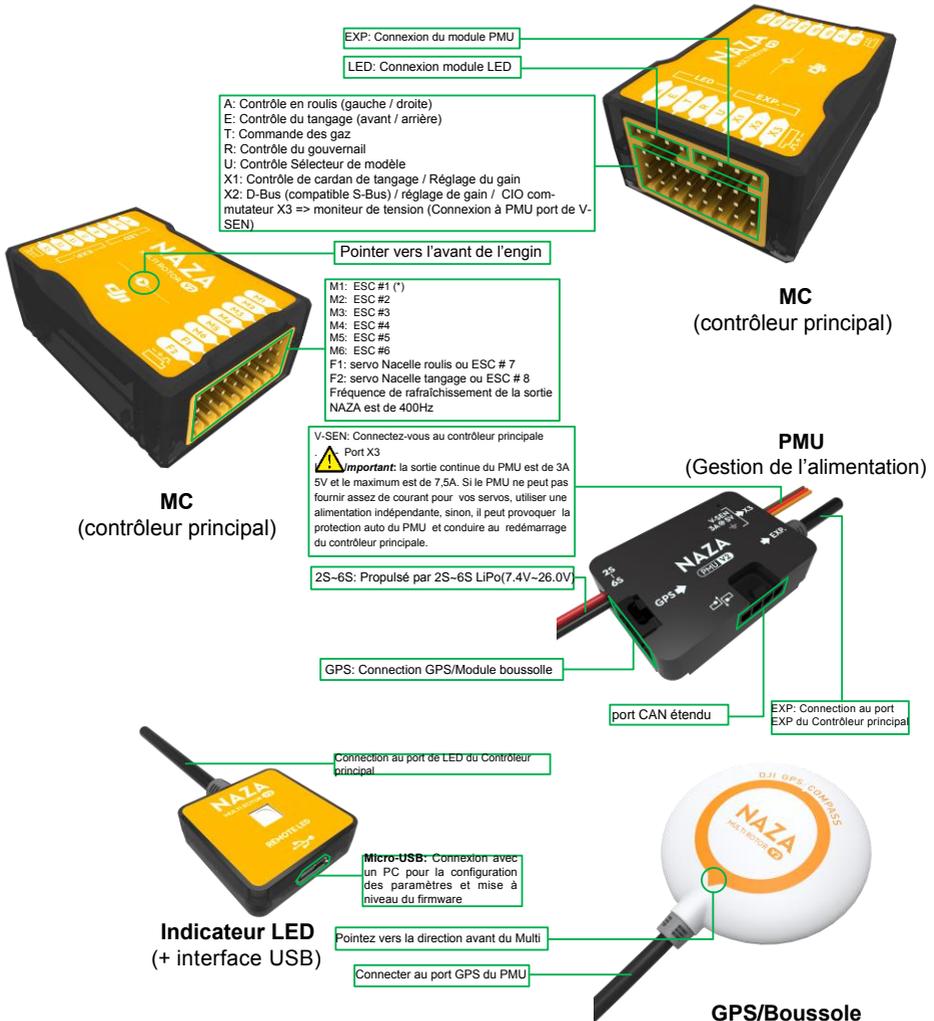
référence

Assemblage et connexion

Dans la boîte:

Contrôleur principal (x1), PMU (x1), GPS (x1), Support GPS (x1), LED (x1), câble Servo (x8), câble micro-USB (x1), Ruban adhésif 3M.

Etape 1 Description des ports



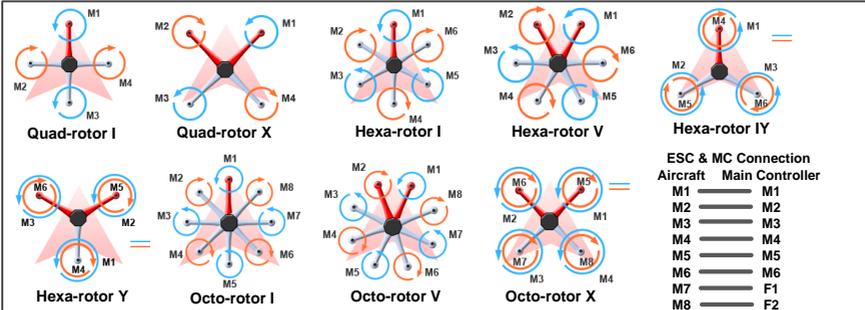
*ESC: Variateur électronique de vitesse

Etape 2 Assemblage et connexion

Etape 1 Préparation du multi, les types de mixtes suivantes supporté:

La direction de la flèche dans le diagramme indique le sens de rotation du moteur / hélice.

Important : To coaxial propellers: **Blue** propeller is at **TOP**; **Red** propeller is at **Bottom**. Otherwise all propellers are at top.



Etape2 Assemblage et connexion

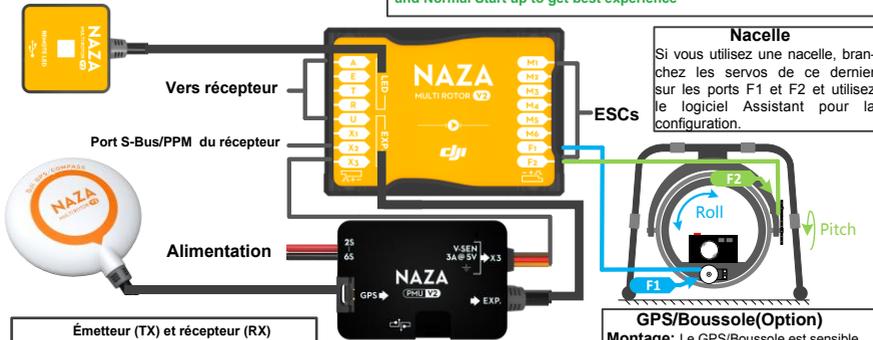
contrôleur principal (MC)

Montage : (1) Le logo DJI doit faire face au ciel, **NE PAS** monter le MC à l'envers. (2) Les angles de côtés doivent être parallèles au corps de l'aéronef. (3) La flèche doit pointer vers l'avant de l'appareil. (4) Le MC est mieux placée à proximité du centre de gravité de l'aéronef. Assurez-vous que tous les ports sont accessibles.

Astuce : Il est recommandé de fixer le MC jusqu'à ce que tous les câblages et les configurations soient terminés, en utilisant le papier adhésif 3M fourni pour fixer le MC.

ESCs & Moteurs

Utilisez les ESCs et les moteurs recommandé par le fabricant de votre appareil. Nous vous recommandons d'utiliser des moteurs DJI et ses ESCs (Reportez-vous au manuel pour plus de détails). Connecter tous les ESCs au MC en suivant la numérotation des moteurs dans les types de mixtes prises en charge. Important: Si vous utilisez 3e ESCs du parti, assurez-vous que le point médian des ESCs est à 1520us, **NE PAS** utiliser le point médian d'un ESC à 700US, car il peut provoquer l'envol de l'aéronef ou causer des blessures et des dommages. Après la connexion des ESCs, calibrer les ESCs un par un à travers le récepteur directement avant de les connecter à votre MC, **Make sure program all of them into Governor off, Break off and Normal Start up to get best experience**



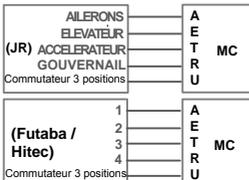
Nacelle

Si vous utilisez une nacelle, branchez les servos de ce dernier sur les ports F1 et F2 et utilisez le logiciel Assistant pour la configuration.

Émetteur (TX) et récepteur (RX)

(1) Se reporter au manuel de votre TX pour la configuration Aileron, Elevateur, Accélérateur et Gouvernail sur votre TX en premier, puis choisir un interrupteur à 3 positions comme commutateur de mode de contrôle.

(2) Fixez le RX adapté aux aéronefs, puis connectez votre RX aux bons ports sur MC. Le schéma suivant montre un exemple de connexion pour RX traditionnel.



Module PMU

Montage: Ne fixez pas le PMU sur un autre appareil. Une circulation d'air suffisante sur le PMU est fortement recommandée.

Astuce: Si Vous Utilisez un multi-rotor DJI, vous pouvez souder le câble électrique sur le panneau inférieur du cadre. Référez-vous au manuel du multi-rotor DJI pour plus de détails. Si l'on utilise la 3me partie de aéronef, vous pouvez faire par vous-même un connecteur pour relier **PMU à la batterie**.

MODULE LED

Montage: Assurez-vous que vous pouvez voir la lumière du LED pendant le vol. Laissez l'interface USB accessible et visible. Employez le papier adhésif 3M fourni pour la fixation.

GPS/Boussole(OPTION)

Montage: Le GPS/Boussole est sensible aux interférences magnétiques, il doit être loin de tout appareil électronique. Si vous utilisez votre propre tournevis assurez-vous qu'il n'est pas magnétique!

Procédure:

(1) Vous devez utiliser une colle résine époxy pour assembler le support GPS en premier. Montez le support sur la plaque centrale supérieure de l'aéronef. Positionnez le support d'au moins 10 cm de toute hélice.

(2) Le logo DJI marqué sur le GPS doit faire face au ciel, avec la flèche vers la direction avant de l'appareil, puis fixer le GPS sur la plaque de l'étrier (avec la bande 3M fournie).

Embout: Le GPS/boussole est emballé avec une indication spéciale à respecter lors d'un montage pour la première fois.

Etape3 Seconde vérification

Dans cette étape, allumez l'émetteur, connectez la batterie au PMU, et ensuite regarder la LED, si le voyant clignote de la façon suivante



Alors le système fonctionne.

Installation et configuration du logiciel Assistant



Etape1 installation du logiciel et du pilote sur le PC

1. Veuillez télécharger le programme d'installation du logiciel assistant sur le site DJI "www.dji-innovations.com", en sélectionnant la page Web de téléchargement du produit correspondant.
2. Allumez l'émetteur en premier, puis allumez le système de pilotage automatique.
3. Connectez le système de pilotage automatique au PC via le câble Micro-USB, et mettez le système de pilotage automatique.
4. Exécutez le programme d'installation du pilote, et suivez strictement les instructions pour terminer l'installation.
5. Exécutez le programme d'installation du logiciel assistant, puis suivez strictement les instructions pour terminer l'installation.

Etape2 Configuration du logiciel d'assistance sur PC

1. Allumez le PC. Assurez-vous que votre ordinateur est connecté à Internet lors du premier lancement.
2. Allumez l'émetteur en premier, puis allumez le système de pilotage automatique. Connectez le système de pilotage automatique au PC avec le câble micro-USB. N'interrompez pas la connexion jusqu'à que l'installation soit terminée.
3. Lancer le logiciel Assistant
4. Respecter les indicateurs sur le coin inférieur gauche du logiciel. ( indication de connexion et l'indication de notification dans l'ordre). Si l'indicateur de communication clignote, le logiciel est prêt, veuillez aller à l'étape suivante.
5. Sélectionnez l'option "Info". Vérifiez la version du firmware du logiciel. Si la mise à jour est disponible, vous pouvez mettre à jour le logiciel Assistant.
6. Sélectionnez l'option "Upgrade". Vérifiez le contrôleur principal (MC), et la version du firmware du GPS et de l'IMU.
7. Sélectionnez l'option "Basic". Veuillez suivre étape par étape lors de votre configuration. La configuration de base est nécessaire, y compris le type de mixage, montage, RC, et les réglages de gain.
8. Vous pouvez cliquer sur option Avancé pour plus de paramètres. Les paramètres avancés sont facultative. Il y a des paramètres du moteur, du FailSafe (Sécurité de vol), du control d'orientation intelligent (IOC), d'alerte nacelle, de basse tension, et des limites de vol. Lisez les instructions dans le logiciel Assistant pour obtenir plus de détails.
9. Sélectionnez l'option «Viewer» pour vérifier tous les paramètres.
10. Puis déconnecter le câble micro-USB, éteignez l'appareil. Terminé.



- (1) Vous pouvez être amené à remplir des informations de registre lors de votre première usage.
- (2) Si l'indicateur de communication est bleu, veuillez vérifiez les branchements.
- (3) Une configuration de base est nécessaire avant que vous alliez en vol d'essai.
- (4) Les utilisateurs sont tenus d'installer un système Windows, car le logiciel ne peut fonctionner que sur le système Windows.



- (1) Si la mise à niveau de firmware est disponible, veuillez mettre à jour en se référant à la mise à niveau du firmware dans l'annexe.
- (2) Cette étape est nécessaire pour utiliser le logiciel d'assistance et d'obtenir plus de détails.

Paramètre Recommandé

Paramètre recommandés pour l'usage d'un F330/F450/F550

	Configuration Information					Gain de base				Gain d'altitude	
	Moteur	ESC	Hélice	Batterie	Poids	Pitch	Roll	Yaw		Pitch	Roll
F330	DJI-2212	DJI-18A	DJI-8 Inch	3S-2200	790 g	140	140	100	110	140	140
F450	DJI-2212	DJI-30A	DJI-8 Inch	3S-2200	890 g	150	150	100	105	150	150
F550	DJI-2212	DJI-30A	DJI-8 Inch	4S-3300	1530 g	170	170	150	140	170	170

Vol de base

Connaissance des modes de contrôle

Veuillez prendre connaissances des divers mode de contrôle avant toute utilisation pour savoir comment contrôler votre Multirotor.

Les diverses modes de contrôle vous donneront des particularité de vol spécifique. Veuillez vous assurer de bien comprendre les caractéristiques et les différences entre les trois modes de contrôle.

	Mode GPS ATTI. (Avec Module GPS)	Mode ATTI.	Mode Manuel
Rudder Angular Velocity	La vitesse angulaire maximum du gouvernail est de 150°/s		
Command Linearity	OUI		
Command Stick Meaning	Contrôle multi attitude; Stick au centre position attitude 0°, son extrémité de 35°.		la vitesse Maximum-angulaire est 150°/s. Aucune limitation d'angle d'attitude et verrouillage vertical de vitesse.
Altitude Lock	Maintient en altitude d' 1 mètre au dessus du sol		NON
Stick Released	Verrouiller la position si le signal GPS est suffisant.	Stabilisation d'attitude Seulement	Non Recommandé
GPS Lost	Lorsque le signal GPS a été perdu pendant 3 secondes, le système entre automatiquement en Mode ATTI.	Effectue seulement la stabilisation d'attitude sans verrouillage de position.	---
Safety	Le contrôle du mélange d'attitude et de vitesse assure la stabilité		Dépendant de son expérience
	Amélioration du Fail-Safe (verrouillage de position lors du survol)	Fonction Auto Fail-Safe (stabilisateur d'attitude)	
	Avec le module GPS / Boussole les besoins du fail-safe sont satisfaisante dans chaque Mode de configuration (y compris le mode GPS, mode ATTI., le mode manuel et mode IOC), l'appareil entrera dans le mode Fail-Safe.		
Applications	Travail	Vol sportif	---

Start & Stop connaissances du moteur



(1) Le mode immédiat (Immediately Mode) et le mode Intelligent sont disponibles dans le logiciel Assistant :

Advanced -> Motor -> StopType

(2) *motor stop* (stop motor) est la configuration réglé par défaut dans le mode immédiat.

Veuillez apprendre à connaître le démarrage et l'arrêt des moteurs dans cette première étape, puis choisissez un type de coupure.

1) démarrage du moteur: Pousser la manette des gaz avant le décollage ne démarrera pas les moteurs. Vous devez exécuter (au choix) l'une des quatre combinaisons de commandes (CSC) pour démarrer le moteur :



Arrêt moteur:

2 Nous proposons deux modes pour arrêter les moteurs dans le logiciel Assistant: **immédiat** et **intelligent**.

- (1) **Le mode Immédiat:** Si vous sélectionnez ce mode, dans n'importe quel mode de contrôle, les moteurs ne fonctionneront qu'une fois la manette des gaz supérieure à 10%, ils s'arrêteront immédiatement que lorsque le manche des gaz sera à moins de 10%. Dans ce cas, si vous poussez la manette des gaz de plus de 10% dans les 5 secondes après l'arrêt des moteurs, les moteurs fonctionneront de nouveau, le CSC n'est pas nécessaire. Si vous ne poussez pas manette des gaz après démarrage des moteurs en trois secondes, les moteurs s'arrêteront automatiquement.
- (2) **Le mode Intelligent:** En utilisant ce mode, différentes façons de contrôle peuvent arrêter les moteurs. En mode manuel, exécuter seulement le CSC peut arrêter les moteurs. En Mode **ATTI** ou Mode **GPS ATTI**, l'un des quatre cas suivant arrêtera les moteurs :
 - a) Vous ne poussez pas le manche de gaz après le démarrage des moteurs en trois secondes.
 - b) L'exécution du CSC
 - c) Le manche des gaz en dessous de 10%, et après l'atterrissage pendant plus de 3 secondes.
 - d) Si l'angle de multi-rotor est supérieur à 70°, et la manette de gaz de moins de 10%.

Notes du Mode Intelligent



- (1) En Mode ATTI / GPS ATTI, l'appréciation de la phase d'atterrissage arrêtera les moteurs.
- (2) Lancer les moteurs en Mode ATTI / GPS ATTI, vous devez exécuter le CSC puis poussez la manette des gaz de plus de 10% en 3 secondes, sinon les moteurs s'arrêteront au bout de 3 secondes.
- (3) Pendant un vol normal, tirez seulement la manette des gaz au-dessous de 10% n'arrêtera pas des moteurs en n'importe quel mode de contrôle.
- (4) Pour des raisons de sécurité, lorsque l'angle d'inclinaison du multi-rotor est plus de 70° pendant le vol en Mode **ATTI** / **GPS ATTI**, ou si la manette des gaz est inférieure à 10%, les moteurs s'arrêtent automatiquement. (peut être causé par une collision, erreur moteur/ESC, d'hélices endommagées ou panne)

Notes du mode Intelligent et du mode immédiat



- (1) Si vous choisissez le mode Immédiat, vous ne devriez pas tirer manette des gaz en dessous de 10% pendant le vol, car les moteurs s'arrêteront. Si vous le faites accidentellement, vous devez pousser la manette des gaz à plus de 10% en moins de 5 secondes pour relancer les moteurs.
- (2) **NE PAS** exécuter la CSC en vol normal sans aucune raison, ou les moteurs s'arrêteront immédiatement.



- (1) Si vous choisissez le mode Intelligent, et que la manette des gaz est inférieure à 10%, cela va déclencher la procédure d'atterrissage dans n'importe quel mode de contrôle. Dans cette étape, tangage, roulis et contrôles lacet sont refusées à l'exception des gaz, le multi-rotor sera encore en stationnaire.
- (2) Dans n'importe quel mode de contrôle, **NE TIREZ PAS** la manette des gaz en dessous de 10% pendant le vol normal sans aucune raison.



- (1) N'importe lequel de ces deux types de coupure ne fonctionnera correctement que si l'étalonnage du TX est bien fait.
- (2) En mode failed-safe, la fonction CSC n'est pas autorisée par le contrôleur principal (MC), les moteurs garderont leur état.

Etape1 Calibration de la boussole

Sans module GPS, veuillez sauter cette étape. Si vous utilisez un module GPS, suivez étape par étape pour l'étalonnage.

- (1) NE PAS calibrer votre boussole où il ya des interférences magnétiques, comme la magnétite, parking, et les armatures d'acier dans le sol.
-  (2) NE PAS transporter les matériaux ferromagnétiques avec vous lors de l'étalonnage, tels que des clés ou des téléphones cellulaires.
- (3) Le module Boussole ne peut pas fonctionner dans le cercle polaire.
- (4) La calibration de la Boussole est très important, sinon le système fonctionnera anormalement.

Procédures de calibration

1. Allumez l'émetteur, puis allumez système de pilote automatique!
2. Passer rapidement l'interrupteur de commande du mode manuel en mode GPS en ATTI entre 6 à 10 fois, l'indicateur LED s'allume en permanence en jaune.
- 3.(Fig.1) Maintenez votre multi-rotor horizontal et faite tourner sur lui-même d'environ 360 ° autour de l'axe de gravité jusqu'à ce que la LED passe au vert fixe, puis passez à l'étape suivante.
- 4.(Fig.2) Maintenez votre multi-rotor verticalement et tourner sur lui-même à environ 360° (nez de l'appareil vers le bas) autour de l'axe de gravité jusqu'à ce que le voyant s'éteint, signifiant que le calibrage est terminé.

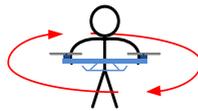


Fig.1

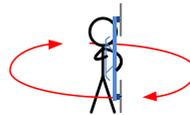


Fig.2

5. Si l'étalonnage est réussi, le mode de calibrage s'arrêtera automatiquement. Si le voyant continue de clignoter rouge rapidement, c'est que l'étalonnage a échoué. Activez l'interrupteur du mode de commande une fois pour annuler le calibrage, puis re-démarrer à partir de l'étape 2.

1. Lorsque le GPS est anormale, le contrôleur principal vous indiquera par LED un clignotement rouge et jaune en alternance



Désactiver le module GPS, et entrer automatiquement l'aéronef vers le mode ATTI 2. Vous n'avez pas besoin de faire pivoter votre multi-rotor sur une surface horizontale ou verticale précise, mais gardez au moins 45 ° d'écart entre le calibrage horizontal et vertical.

3. Si vous continuez à avoir des échecs d'étalonnage, on pourrait penser qu'il y a une très forte interférence magnétique autour du module GPS / Boussole, veuillez éviter de voler dans cet environnement

4. Quand faire le réétalonnage :

(1) En changeant l'environnement de vol

(2) Lorsque l'installation mécanique du multi-rotor a été modifier :

a) Si le module GPS / Boussole est repositionné.

b) Si les appareils électroniques sont ajoutés / supprimés / repositionnés (contrôleur principal, servos, batteries, etc.) c) Lorsque la structure mécanique du multi-rotor est modifié.

(3) Si la direction du vol semble être changeante (ce qui signifie que le multi-rotor ne volera pas en ligne droit).

(4) Le voyant LED indique souvent des clignotements d'anomalie quand le multi-rotor tourne. (Il est normal que cela se produise seulement de temps à autre)

Etape 2 Vérification de l'Assemblage

Veillez vérifier chaque élément, pour s'assurer de sa sécurité.

N'importe laquelle des erreurs suivantes pourront conduire à un accident dangereux, revérifier tous ces éléments:



- (1) Le sens de rotation du moteur est opposée
- (2) Liaison déficiente entre le moteur et l'ESC
- (3) Installation mauvaise ou défectueuse du contrôleur principal
- (4) Connexion mauvaise ou défectueuse entre le contrôleur principal et l'ESC.
- (5) Erreur d'installation de l'hélice
- (6) Aimantation de la boussole

Assurez-vous que les éléments suivants sont corrects.



- (1) Assurez-vous que vous avez assemblé votre multi-rotor correctement.
- (2) Assurez-vous que vous avez procédé à une configuration correcte.
- (3) Assurez-vous que toutes les connexions sont en bon état.
- (4) Assurez-vous que les batteries sont complètement chargées pour votre émetteur, système de pilotage automatique et de tous les appareils.

Etape 3 Avant le vol

Effectuer les procédures suivantes (est basé sur le mode d'arrêt intelligent du moteur) pour s'assurer que toutes les configurations sont correctes. Reportez-vous à l'Annexe -> Description LED pour plus de détails.

1. Toujours allumer l'émetteur en premier, puis mise sous tension du multi-rotor!
2. Gardez l'appareil immobile jusqu'à ce que le démarrage du système et l'auto-contrôle soit terminé (●●●●●●●●●●).
Après cela, la LED peut clignoter en jaunes 4 fois rapidement (●●●●●). Le démarrage du moteur est désactivé pendant que la LED clignote Jaune 4 fois rapidement (●●●●●), quand le système s'initialise
3. Après 4 fois, la LED jaune s'éteint, basculer le commutateur du mode de commande de votre émetteur pour s'assurer qu'il fonctionne correctement. Par exemple, la LED clignote (●●●●●), ce qui signifie que le système est en Mode ATTI. et que le signal GPS est mauvais, vérifier l'état de la LED pour indiquer le mode de fonctionnement actuel du MC. Voir le tableau suivant pour plus de détails au sujet des indicateurs du LED.
 - (1) Il y a le mode manuel et Mode **ATTI** Sans module GPS / boussole, pas de statut LED du signal GPS .
 - (2) Une fois connecté au module GPS / Boussole, le mode **GPS ATTI** est disponible et l'indicateur LED d'état du signal GPS est disponible.

Indication LED du mode de controle	Indication LED du status GPS
Mode manuel : PAS DE LED	Signal au top (GPS satellites > 6) : Pas de LED
Mode ATTI: ●● (●● indicates that is stick(s) not at center)	Signal bon (GPS satellites = 6) : ●
Mode GPS: ●● (●● indicates that is stick(s) not at center)	Signal mauvais (GPS satellites = 5) : ●●
	Signal déplorable (GPS satellites < 5) : ●●●

4. Gardez l'appareil à l'arrêt, puis pousser les deux sticks de commande de votre émetteur en bas à gauche ou en bas à droite pour démarrer les moteurs.



5. Relâchez les manches du lacet, roulis, tangage et les garder au point central, et la manette des gaz en dessous du point central. Ensuite, vérifiez si toutes les hélices tournent correctement.
6. Arrêter les moteurs, éteignez le multi-rotor.
7. Assurez-vous que tous les paramètres et les configurations sont correctes, ensuite vous pouvez effectuer le décollage.

Après la mise sous tension, si l'indicateur LED annonce une anomalie, veuillez alors vous référer à l'instruction anomalie LED dans la FAQ des aides de dépannage.

Etape 4 Vol d'essai

1. Choisissez un espace ouvert sans entrave, édifices de grande hauteur ou de la foule dans la zone de vol. Placer l'aéronef à 3 mètres de vous et des autres, pour éviter les blessures accidentelles.

2. En mode **ATTI GPS**, placez l'appareil dans un espace ouvert sans bâtiments ou d'arbres. Décollage de l'aéronef avec au 6 satellites trouvés par le GPS (LED rouge qui clignote 1 fois ou pas du tout).

*Si vous êtes mode manuel ou Mode **ATTI**, vous pouvez sauter cette étape.*

3. Démarrage

- (1) Allumez l'émetteur en premier, puis mise sous tension du multi-rotor! Gardez l'appareil à l'arrêt jusqu'à démarrage du système et que l'auto-contrôle soit terminé.
- (2) Veuillez attendre la phase d'initialisation du système jusqu'à ce que la LED jaune clignote 4 fois rapidement (●●●●). Ne pas démarrer les moteurs avant que le clignotement disparaisse.
- (3) Gardez l'appareil à l'arrêt, et exécutez le CSC pour démarrer les moteurs.
- (4) Relâchez les manches du lacet, roulis, tangage et les garder au point central, en même temps soulever la manette des gaz à fond. Les moteurs s'arrêteront si vous ne poussez pas la manette des gaz à fond en moins de 3 sec, vous aurez besoin alors de redémarrer les moteurs.
- (5) Continuer à soulever la manette des gaz jusqu'à ce que tous les rotors tournent, poussez la manette des gaz au point central, puis décollez doucement votre multi-rotor, faites attention à ne pas pousser le manche excessivement.
- (6) Faites attention à la circulation de votre engin à tout moment pendant le vol, utiliser les manches pour ajuster la position de l'aéronef. Garder le lacet, roulis, tangage et la manette des gaz au point central de l'aéronef à la hauteur désirée. Descendez lentement l'aéronef. Tirez la manette des gaz à fond, puis exécutez le CSC pour arrêter les moteurs après l'atterrissage. Veuillez toujours éteindre le multi-rotor en premier, puis éteignez l'émetteur après l'atterrissage.

NOTES DE VOL (TRÈS IMPORTANT) !!!

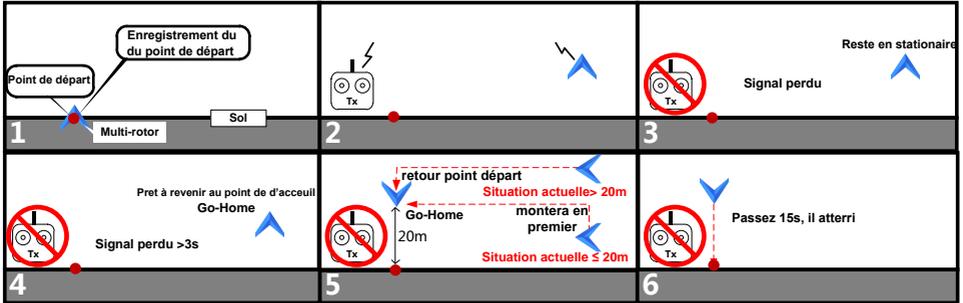
- (1) Si la séquence LED dur plus de 2 minutes (clignote 4 fois sans cesse), veuillez mettre hors tension pendant 10 minutes, démarrage à froid, et puis connectez le logiciel Assistant, entrez dans "**Tools - > IMU calibration**", et mener à bien l'étalonnage avancé.
- (2) Si vous activez le mode arrêter immédiat des moteurs, vous ne devez pas tirer le manche de gaz en dessous de 10% pendant le vol, car les moteurs s'arrêteront. Si vous le faites accidentellement, vous devez alors pousser la manette des gaz à plus de 10% en 5 secondes pour relancer les moteurs.
- (3) NE PAS exécuter la CSC en vol normal sans aucune raison, ou les moteurs s'arrêteront.
- (4) Prêtez attention au signal GPS en observant l'état du LED . Si le signal GPS est mauvais cela peut conduire l'aéronef à dériver lorsqu'il est en vol stationnaire.
-  (5) Ne volez pas près de substances ferromagnétiques, pour éviter toute interférence magnétique intense avec les GPS.
- (6) Veuillez éviter d'utiliser le mode **ATTI GPS**. dans les zones où le signal GPS est probablement restreint.
- (7) Si le voyant clignote rouge rapidement , cela indique que la tension de la batterie est basse, atterrissez dès que possible.
- (8) Si l'alarme de l'émetteur indique que la batterie est faible, veuillez atterrir dès que possible. Dans cet état, l'émetteur peut mettre votre multirotor hors de contrôle ou même provoquer un accident.
- (9) En Mode **ATTI GPS**, assurez-vous que le point d'origine est enregistré lorsque le signal GPS est bon, sinon l'enregistrement du point d'origine peut ne pas être précis.

- (1) En mode **ATTI**, la position central de la manette des gaz est de 0m/s tout au long de la direction verticale. Vous devez garder la position de la manette des gaz supérieure à 10% pendant le vol ! Dans n'importe quel mode de contrôle, **NE TIREZ PAS** la manette des gaz en dessous de 10% pendant un vol normal sans aucune raison.
-  (2) Il est recommandé d'atterrir lentement, pour empêcher tout dommages lors de la phase d'atterrissage.
- (3) Si l'alarme basse tension à était paramétré, l'appareil agira en fonction de la configuration du logiciel une fois l'alarme basse tension est déclenchée. Assurez-vous de vous souvenir de ce que vous avez configuré avant.
- (4) Si la fonction Fail-Safe est paramétré, l'appareil agira en fonction de la configuration du logiciel une fois le mode Fail-Safe déclenché. Assurez-vous de vous souvenir de ce que vous avez configuré avant.

Fonctions avancées

A1 FailSafe (mode de sécurité)

Introduction du "Go-Home" et de l'atterrissage.



Point d'accueil: Avant le décollage, la position où ce trouve votre multi-rotor sera enregistrée automatiquement comme point de départ par le contrôleur principale (lorsque vous démarrez les moteurs pour la première fois au bout de 6 satellites du signal GPS trouvés le LED rouge clignote une fois ou ne clignote pas pendant 10 secondes).

Note

1. Veuillez vous assurez d'enregistrer votre point de départ avant le décollage, et de savoir clairement où il est.
2. Au cours d'un retour en position initial, la direction du nez de l'aéronef est dirigée vers le point de départ, l'aéronef vole directement à partir de sa position actuelle au point de départ.
3. Vous pouvez reprendre le contrôle de l'aéronef durant le vol stationnaire de 15 secondes.

Logique de fonctionnement du Failsafe et la façon de reprendre le contrôle.

La description suivante est efficace seulement si:

- Ce qui a déclenche le Failsafe
- Comportement de l'appareil après le failsafe
- Comment reprendre le contrôle
- Précautions

1. L'appareil est en vol
2. Le GPS fonctionne normalement et le signal est bon (≥ 6 satellite, la LED rouge clignote une seule fois ou pas du tout).

<p>(1) l'avion vole loin, le TX est allumé, mais le signal est faible.</p>	<p>Mode Atti: (1) l'aéronef stabilise son attitude immédiatement (2) trois secondes plus tard, le failsafe se déclenche l'aéronefs commence à revenir au point de départ . (3) Si le signal est repris au cours (1) ou (2), il reprendra le vol normal immédiatement.</p>	<p>Mode Atti: dans ce mode dès que vous obtenez un signal, vous pouvez reprendre le contrôle.</p>
	<p>Mode GPS: (1) l'aéronef ralentit et se met en vol stationnaire. (2) si le signal est rétabli dans les trois secondes (TX et récepteur ok), le système revient à un fonctionnement normal et ne n'entre pas en failsafe. (3) si elle n'est pas reconnectée dans les trois secondes, le système entrera en failsafe, même si le signal est rétablie, le système restera en failsafe.</p>	<p>Mode GPS: Avec votre TX basculer le commutateur en mode ATTI, si le récepteur est branché, alors vous allez reprendre le contrôle.</p>

<p>(2)Éteignez le TX (en supposant que vous souhaitez déclencher le failsafe)</p>	<p>Dans ce cas, le comportement de l'avion est le même que dans la condition ci-dessus. Si vous voulez que l'aéronef reviens au point de départ, veuillez à ne pas tourner le TX à l'arrière dans un délai de 3 secondes*, sinon l'aéronef sortira du mode de secours immédiatement.</p>	<p>Si vous choisissez de désactiver le le TX, vous devez être sûr que vous savez comment reprendre le contrôle. Nous vous proposons ici une méthode, veuillez lire attentivement.</p>
---	---	---

<p>Nous vous recommandons fortement de ne pas essayer, parce qu'il y a trois types de risques: (1) Assurez-vous que le point de départ soit correcte pour l'atterrissage ou non. (Vous devez comprendre la définition du bon points de retour et le processus de travail du failsafe) (2) Si il ya de grands immeubles tout autour, l'aéronef peut être gêné sur le chemin. (3) Lors d'un mauvais signal GPS ou que le GPS ne fonctionne pas, le failsafe ne fonctionne pas également.</p>	<p>Lorsque vous éteignez le TX, utilisez la méthode suivante pour reprendre le contrôle: (1) Mettez le commutateur du TX en GPS. (2) Mettre les gaz en position centrale (plus de 3sec après la coupure, important), vous pouvez maintenant tourner à l'arrière du TX . (3), alors vous pouvez basculer le commutateur du mode de contrôle du TX sur ATTI et de reprendre le contrôle.</p>
---	---

Remarque: si vous démarrez le moteur, mais que vous ne poussez la manette des gaz pour le décollage de l'avion, dans ce cas, il est très dangereux d'éteindre le TX, parce que l'appareil va décoller automatiquement, donc n'essayez pas ça.

* Si le signal est perdu pendant plus de 3 secondes le failsafe sera déclenché, si le signal est retrouvé dans les 3 secondes, il quittera le mode failsafe immédiatement

A2 Alerte basse tension

Afin d'éviter un accident avec votre multi-rotor ou d'autres conséquences désagréables causés par une faible tension de la batterie, il y a deux niveaux de protection basse tension disponibles à utiliser. Vous pouvez choisir d'utiliser ou de ne pas les utiliser, mais nous vous recommandons vivement d'utiliser les protections si disponibles! L'alerte de basse tension indique que la batterie ne peut pas fournir assez de puissance pour l'aéronef, afin de vous avertir d'atterrir dès que possible. Vous pouvez configurer cette fonction dans le logiciel Assistant, veuillez lire le texte dans le logiciel avec soin avant votre vol. Assurez-vous d'effectuer le calibrage courant-tension. Il existe deux niveaux de protection. La protection niveau 1 est l'avertissement LED. La protection niveau 2 c'est l'atterrissage automatique de l'aéronef avec diode d'avertissement. Cependant le point central de la manette des gaz passera lentement à 90% du point de fin, vous devriez atterrir dès que possible pour éviter que votre aéronef s'écrase!

Il est important dans ses cas de figures de faire atterrir votre aéronef dès que possible pour éviter qu'il s'écrase ou subir d'autres conséquences néfastes!



- (1) Configurer la fonction FailSafe dans le logiciel assistance -> **“Advanced”** -> **“F/S”** et lire les instructions attentivement et intégralement.
- (2) Configurer la fonction d'alerte de basse tension dans le logiciel **assistance** -> **“Advanced”**-> **“Voltage”** et lire les instructions attentivement et intégralement.

A3 Control d'Orientation Intelligent (IOC) Vol (avec module GPS)

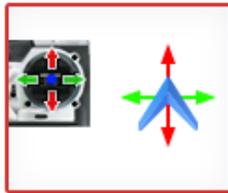
Définition de la Direction avant:

Le Multi-rotor va voler tout au long de cette direction quand vous poussez le manche de profondeur (→).

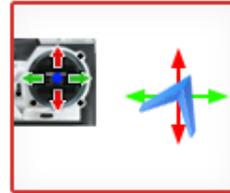
Etape 1 Avant de commencer

Généralement, le sens avant d'un vol multi-rotor est la même que la direction du nez. En utilisant l'IOC, où le nez pointe vers l'avant, n'a rien à voir avec la direction du nez. Les flèches rouges et bleues sur l'émetteur correspondent pour lancer les opérations dans le diagramme suivant.

- En cours de vol verrouiller, le sens avant est identique à une direction du nez enregistrée. Toutes les conditions suivantes sont remplies: le système de pilote automatique est en mode **ATTI** ou mode **ATTI GPS**.



Vol normal

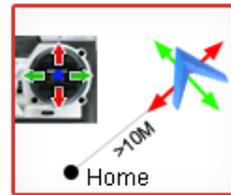


Home Lock Flying

- En "Home Lock Flying", la direction avant est la même que la direction du point d'origine du multi-rotor. Si toutes les conditions suivantes sont remplies: 6 satellites GPS ou plus trouvés en mode **ATTI GPS**. L'appareil est également à 10 m à partir du point d'origine.



Vol normal



Home Lock Flying

Etape 2 Réglage du commutateur IOC

Avant d'utiliser la fonction IOC, vous devez choisir un interrupteur à 3 positions sur votre émetteur pour l'attribuer au mode IOC, qui est également utilisé pour enregistrer l'orientation, la position de la maison dans les modes correspondants. Reportez-vous au logiciel assistant, cliquez sur l'onglet "Avancé" pour trouver l'«IOC».

Commutateur IOC			
Function IOC	OFF	Course Lock	Home Lock



Exemple le tableau ci-dessus. La fonction de la position du commutateur peut être inversé depuis le réglage normal/inversé commutation de voie. Basculez le bouton et observez la position du curseur du canal X2 sur l'écran du logiciel Assistant, la zone correspondante doit virer au bleu.

Etape 3 Méthode marche avant et enregistrement du point de départ

Si vous utilisez la fonction IOC, soyez conscient de la direction avant de Course Verrouillage vol, et le point d'accueil "Home Lock Flying". Il ya deux manières d'enregistrer vers l'avant et le point d'accueil: manuellement et automatiquement. Vous pouvez choisir une seule méthode d'enregistrement. Le voyant vert clignote rapidement une fois enregistré.

	Course Lock	Home Lock
Automatique	30 secondes après la mise sous tension me de pilotage automatique.	Avant le décollage, la position actuelle de l'aéronef sera sauvegardé en tant que point de départ lorsque vous démarrez le moteur pour la première fois, au bout de 6 satellites ou plus trouvés pendant 10 secondes.
Manuellement	30 secondes après la mise sous tension du système de pilotage automatique. Basculez sur Off l'interrupteur IOC du Course Lock, et sur Off rapidement de 3 à 5 fois.	Après que le GPS ai trouvé 6 satellites ou plus. Basculez l'interrupteur de IOC de "Course Lock" à "Home Lock", et de nouveau "Course Lock" rapidement 3 à 5 fois.

⚠ NE PAS basculer le commutateur sur off entre le mode home Lock car il peut changer l'enregistrement de la direction avant du Course Lock.

Etape 4 vol d'essai de l'IOC

Vous pouvez ensuite faire Course Lock and Home Lock en vole d'essai.

Effectuer un vol IOC par la procédure suivante. Le voyant du mode le contrôle clignote jaune et vert alternativement (●●) pour indiquer le mode IOC uniquement lorsque le contrôleur principal est réellement en mode de vol course lock , home lock.

Au cours du même vol	Etape 1: Enregistrement	Etape 2: ON	Etape 3: OFF	Etape 4: ON de nouveau
Course Lock				
Réglage du commutateur	Enregistrez la direction avant	Réglez la position du commutateur du mode de contrôle GPS ou ATTI. Basculez la position du commutateur IOC de OFF à Course Lock	basculez l'interrupteur IOC en position OFF	Basculez la position du commutateur IOC de OFF à Course Lock
Home Lock				
Réglage du commutateur	Enregistrer le point de départ	Réglez le commutateur du mode de contrôle à la position GPS. Basculez l'interrupteur IOC de OFF à Home Lock position	Basculez l'interrupteur IOC sur la position Off	Basculez l'interrupteur IOC de la position OFF à Home Lock position

sens de déplacement de l'aéronef lorsque tirez le manche du picht sens de déplacement de l'aéronef vers point le d'accueil lorsque

vous tirez le manche des roll Aéronefs (la flèche pointe vers la direction avant du Multirotor)

NOTES DE VOL DE L'IOC !!!



- (1) Quand le multi-rotor vole en home lock loin de vous et du point de départ, Veuillez **NE PAS** basculer rapidement le commutateur IOC de nombreuses fois afin d'éviter le changement du point départ sans votre autorisation.



- (1) Le vol Home lock exige que soit trouvés par le GPS un minimum de 6 satellites ou plus et que l'aéronef est à plus de 10 mètres du point d'accueil.
- (2) Si le vol IOC n'est pas satisfaisant, le système de pilotage automatique va quitter le mode de contrôle de l'IOC. Veuillez observer l'indicateur LED, à savoir le mode de contrôle actuel du système de pilotage automatique.



- (1) Indications clignotantes   sont les suivantes
- a) avant démarrage Moteur   clignote. tous les manettes retour au centre (sauf manette des gaz)   clignote, manette non au centre (à l'exception manette des gaz)
- b) Après démarrage des moteurs et la manette des gaz est à plus de 10% en 3 secondes   clignote, toute les manettes retourne au centre.   clignote, manette(s) manette non au centre
- (2) Avant de faire le vol en home lock, vous devez piloter l'aéronef hors d'une portée de 10 m autour du point d'origine, puis basculer l'interrupteur IOC sur Home Lock pour voler en Home Loc lorsque toutes les conditions sont remplies. Si vous avez déjà basculé l'interrupteur IOC en position Home Lock lorsque l'avion est toujours à une portée de 10m autour du point d'origine, et que c'est la première fois que vous allez à voler en home lock pendant le vol en cours, puis si toutes les dispositions sont remplies, le contrôleur principal va changer en home lock automatiquement lorsque le multi-rotor vol à une portée de 10m autour du point
- (3) Lorsque vous volez en mode Home Lock, si l'une des situations suivantes ne se produit pas, alors le système va arrêter le vol Home Lock et entrer automatiquement en vol Course Lock. L'avion volera en Course Lock utilisant la direction en avant, plus tot.
- a) l'aéronef est à portée de 10m du point d'accueil.
- b) Vous pouvez basculer le commutateur du mode de commande en mode ATTI.
- c) Le signal GPS est mauvaise (LED rouge clignote deux ou trois fois).
- (4) Nous vous suggérons de savoir clairement dans quelle méthode "flight lock" vous allez voler, et de connaître la direction avant verrouillé ou du point d'accueil, avant de basculer sur le mode IOC pendant le vol.

A4 Récepteur, Fonction de protection avancée

Vous êtes invité à activer cette fonction en se connectant au logiciel Assistant, veuillez mettre dans la section **Basic->R/C-> Receiver**

Advanced Protection

Si vous choisissez de l'activer, le FailSafe sera déclenché si les situations suivantes se produisent pendant le vol.

Selon la différence de hauteur du multi rotor, il existe deux situations.

a) inférieure à 100 m, le canal A / E / R n'est pas au point central.

b) supérieur à 100 m, le canal A / E / R n'est pas au point central ou la manette des gaz est au-dessus du point central.

En mode GPS ou mode ATTI., si l'exigence a) ou b) est satisfaite, et les données de sortie de quatre canaux A / E / R / T n'ont pas changé pendant 20 secondes, l'aéronef sera en vol stationnaire. Après cela, si les données de sortie de quatre canaux A / E / R / T n'ont toujours pas de changements et durent 10 secondes, le système de pilotage automatique pensera que les données du récepteur est anormal, il entrera alors en mode de secours (Failsafe).

Breve introduction sur la façon de quitter le mode de sécurité

S'il ya un changement dans les commandes du récepteur, le système de pilotage automatique pense que le récepteur est retrouvé. En ATTI et en mode manuel, il quitte automatiquement le mode de secours. En mode GPS, veuillez passer le sélecteur de commande en Mode ATTI. et sur la position manuel pour reprendre le contrôle. Reportez-vous à la section FailSafe pour plus de détails.

Appendix

Specifications

General	
Fonctions intégrées	(1) Trois modes d'autopilote
	(2) FailSafe augmenté
	(3) Protection de basse tension
	(4)Support récepteur S-Bus
	(5)Support récepteur PPM
	(6)Support nacelle 2 axes
périphérique	
multi-rotor pris en charge :	<ul style="list-style-type: none"> ● Quad-rotor I4, X4; ● Hexa-rotor I 6, X6, IY6, Y6. ● Octo- rotor I8, V8, X8
Sortie ESC Pris en charge	400Hz (fréquence de rafraîchissement).
Emetteur recommandé	PCM ou 2.4GHz avec un minimum de 4 canaux
Systeme d'Exploitation recommandé	Windows XP SP3; Windows 7; Windows 8
Electricité & Mécanique	
Tension	<ul style="list-style-type: none"> ● MC: 4.8V ~ 5.5 V ● PMU Input: 7.4V ~ 26.0 V (2S ~ 6S LiPo recommandé) Sortie (V-SEN port fil rouge): 5V/3A Sortie (V-SEN port fil rouge) courant :7.5A
consommation électrique	<ul style="list-style-type: none"> ● MAX: 1.5W (5V/0.3A) ● Normale: 0.6W (5V/0.12A)
Température de fonctionnement	-10°C / + 50°C
Poids	<ul style="list-style-type: none"> ● MC: 27g ● GPS/Boussole: 27g ● PMU: 28g ● LED: 13g
Dimensions	<ul style="list-style-type: none"> ● MC: 45.5mm × 32.5mm × 18.5mm ● GPS/Compass: 46mm (diamètre) x 10mm ● PMU : 39.5mm × 27.5mm × 10.0mm ● LED : 25mm × 25mm × 7.0mm
Performances en vol (peut être effectuée par des performances mécaniques et charges utiles)	
Précision vol stationnaire (mode GPS)	<ul style="list-style-type: none"> ● Vertical: ± 0.8m ● Horizontal: ±2.5m
Vitesse angulaire Max en lacet	200° /s
Angle d'inclinaison Maximum	35°
Vitesse Maximum - Montée / descente	Montée : 6m/s, Descente : 4.5 m/s

Mise à jour Firmware MC / PMU

Veillez suivre la procédure de mise à jour du logiciel et du firmware, sinon le système pourrait ne pas fonctionner

correctement. Pour des raisons de sécurité, n'utiliser pas la batterie d'alimentation pendant la mise à jour du firmware.

1. Assurez-vous que votre ordinateur est connecté à Internet.
2. Fermez toutes les autres applications pendant la mise à jour du firmware, y compris les logiciels anti-virus et pare-feu.
3. Assurez-vous que l'alimentation est correctement branché. NE PAS débrancher l'alimentation jusqu'à ce que la mise à jour du firmware soit terminée.
4. Connectez le système au PC avec le câble micro-USB, Ne pas débrancher la connexion jusqu'à ce que mise à jour du firmware soit terminée.
5. Exécuter le logiciel et attendez pour la connexion.
6. Sélectionnez l'option de mise à jour > Vérifiez la Version Firmware du MC et PMU
7. Le serveur DJI va vérifier votre version actuelle du firmware et obtenir la dernière version pour votre unité.
8. S'il y a une version firmware plus à jour que la version actuelle, vous serez en mesure de cliquer pour le mettre à jour
9. Attendez jusqu'à ce que le logiciel Assistant indique "terminé".
10. Cliquez sur OK puis éteindre et après au moins 5 secondes rallumer l'unité.
11. Votre appareil est maintenant à jour.

(1) Après mise à jour, veuillez re-configurer le système à l'aide du logiciel Assistant.



(2) Si la mise à jour du firmware a échoué, le système entrera automatiquement en statut d'attente de mise à jour du firmware, veuillez réessayer avec les procédures ci-dessus.

(3) Sélectionnez l'option de mise à jour > Vérifiez la version firmware du GPS, ou si la mise à jour en ligne est désactivé.

Description LED

état du système	Clignotement LED
Démarrage du système et auto-contrôle	
Données IMU anormales calibration*	
Initialisation après mise sous tension	
L'aéronef c'est déplacé ou polarisation des capteurs trop grand	
Erreur boussole important, besoin de recalibrage.	
Signal de l'émetteur (TX) perdu, Mode FailSafe activé	
Manette(s) TX au point central, erreur important	
Alerte de basse tension ou autre alerte anormale * (ex: erreur de configuration, erreur de données du TX, protection basse tension sans PMU activé, erreur SN ou fonctionnement anormal de la Boussole.)	
Enregistre vers la direction avant ou du point d'accueil	
Indicateur de mode de contrôle	Mode manuel : Aucun Mode ATTI : (manette(s) Pas au centre) GPS Mode: (manette(s) Pas au centre) Mode IOC : (manette(s) Pas au centre)
Indicateur d'état du signal GPS (module GPS / Boussole nécessaire)	Signal GPS <i>au Top</i> (nombre satellite GPS > 6) : Aucun Signal GPS <i>Bon</i> (nombre satellite GPS = 6) : Signal GPS <i>mauvais</i> (nombre satellite GPS = 5) : Signal GPS <i>exécutable</i> (nombre satellite GPS < 5) :

Calibration Boussole	Clignotement LED
Commencez l'étalonnage horizontal	
Commencez l'étalonnage vertical	
Erreurs étalonnage ou autres ..	

* Vous pouvez trouver l'erreur en branchant le système de pilotage automatique du logiciel Assistant.