

Paramètres 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

ECRAN "E1T annonce"

Announcements

New firmware v4.04 available!

Please upgrade to the latest firmware v4.04 with assistant software v2.40.
Please download the latest software from <http://www.dji.com/product/naza-m-v2/download>

New firmware features:

- 1: Added Max Angular Rate settings for various propulsion systems.
- 2: Added H4-3D or H3-3D adjustment settings including gimbal gain, horizontal and vertical angle limits, and FPV mode.

ANNONCE:

Nouveau firmware V4.04 disponible!

SVP mettre à jour suivant ce dernier firmware V4.04 avec assistant software v2.040
SVP télécharger celui –ci à l'adresse <http://www.dji.com/product/naza-m-v2/download>

Nouvelles évolutions

- 1: Ajout des paramètres d'angulation maxi pour différents systèmes de propulsion
- 2: Ajout de paramètres d'ajustement H4-3D ou H3-3D incluant le gain GIMBAL, les limites angulaires horizontales et verticales, et le mode FPV

Don't show again Ne plus afficher cet écran

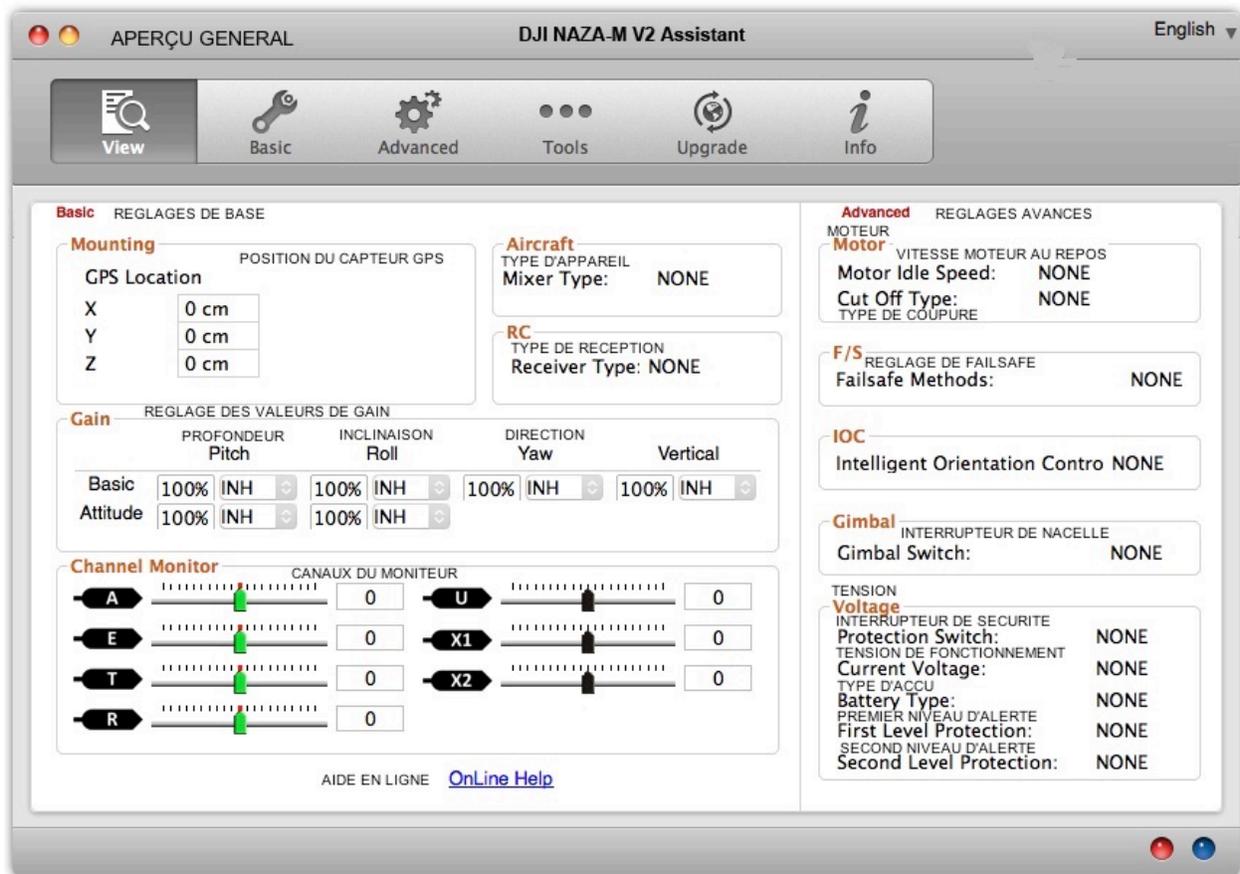
FERMER RAFRAICHIR

Close Refresh

Nouveau firmware V4.04 disponible!

SVP mettre à jour suivant ce dernier firmware V4.04 avec assistant software v2.040
SVP télécharger celui –ci à l'adresse <http://www.dji.com/product/naza-m-v2/download>

ECRAN "E2T aperçu général"



AVEC UN EMETTEUR FUTABA

A correspond à la voie des ailerons

E correspond à la voie de la profondeur

T correspond à la voie des gaz

R correspond à la voie de la direction

U correspond à la voie de sélection du type de vol (MANUEL, GPS, ATTI, FAILSAFE)

Nota: FAILSAFE propose 2 types d'atterrissage:

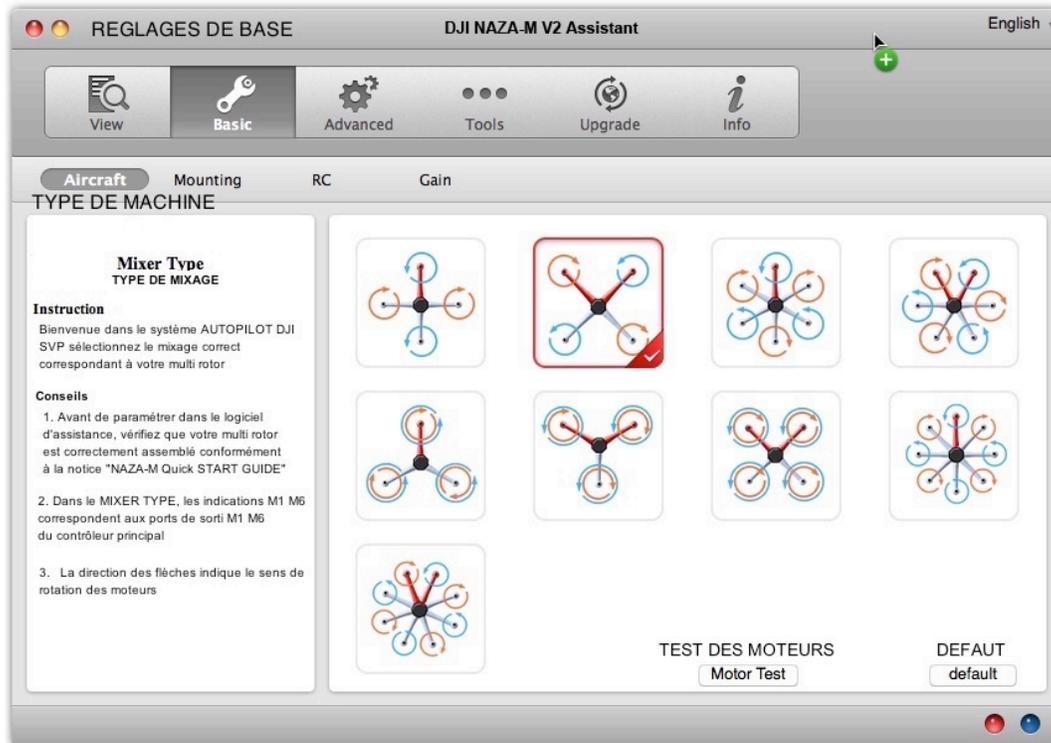
- pose immédiate (landing) ou
- retour au point de départ (go home and landing)

- X1 correspond
- X2 correspond à FUTABA S-BUS
- X3 correspond au GPS

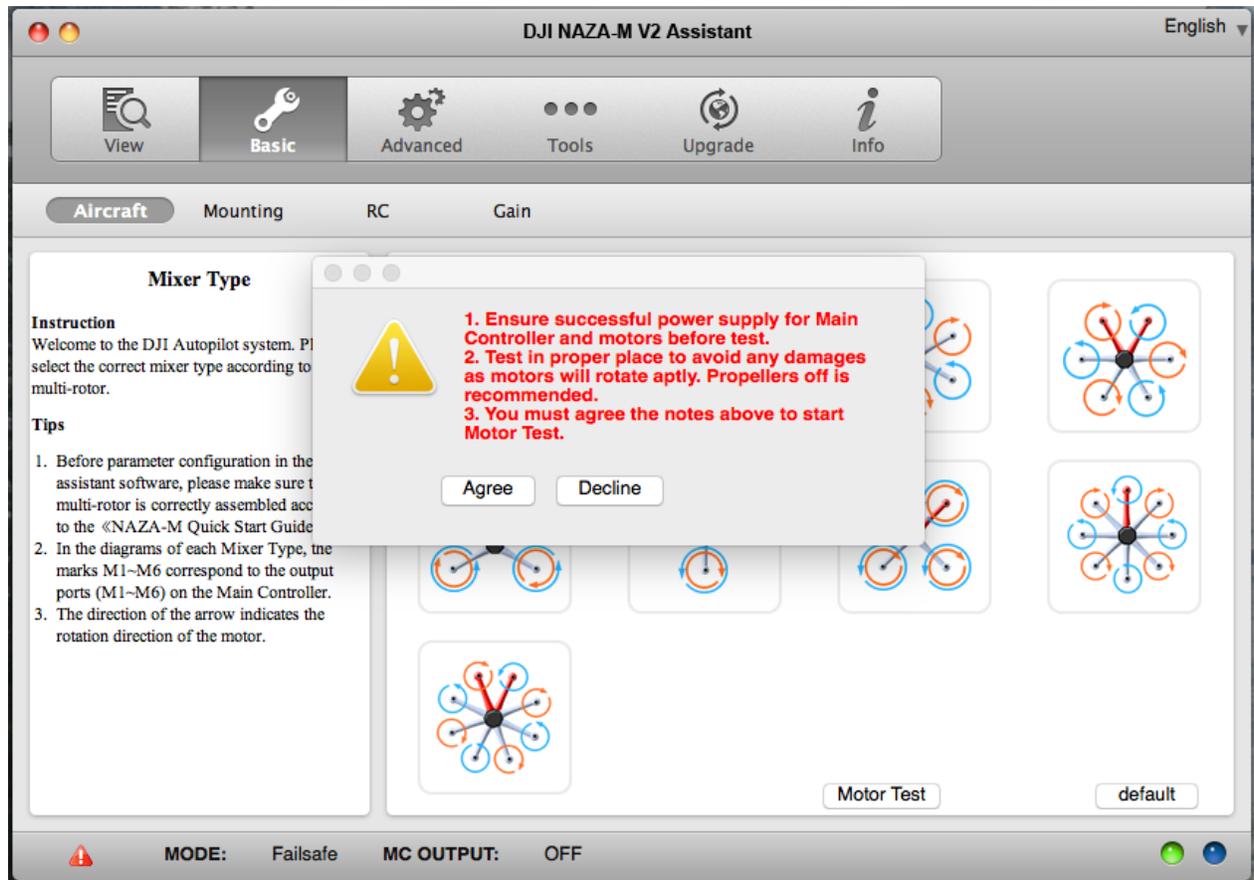
Pour la nacelle gimbal

- F1 => ROLL
- F2 => PITCH

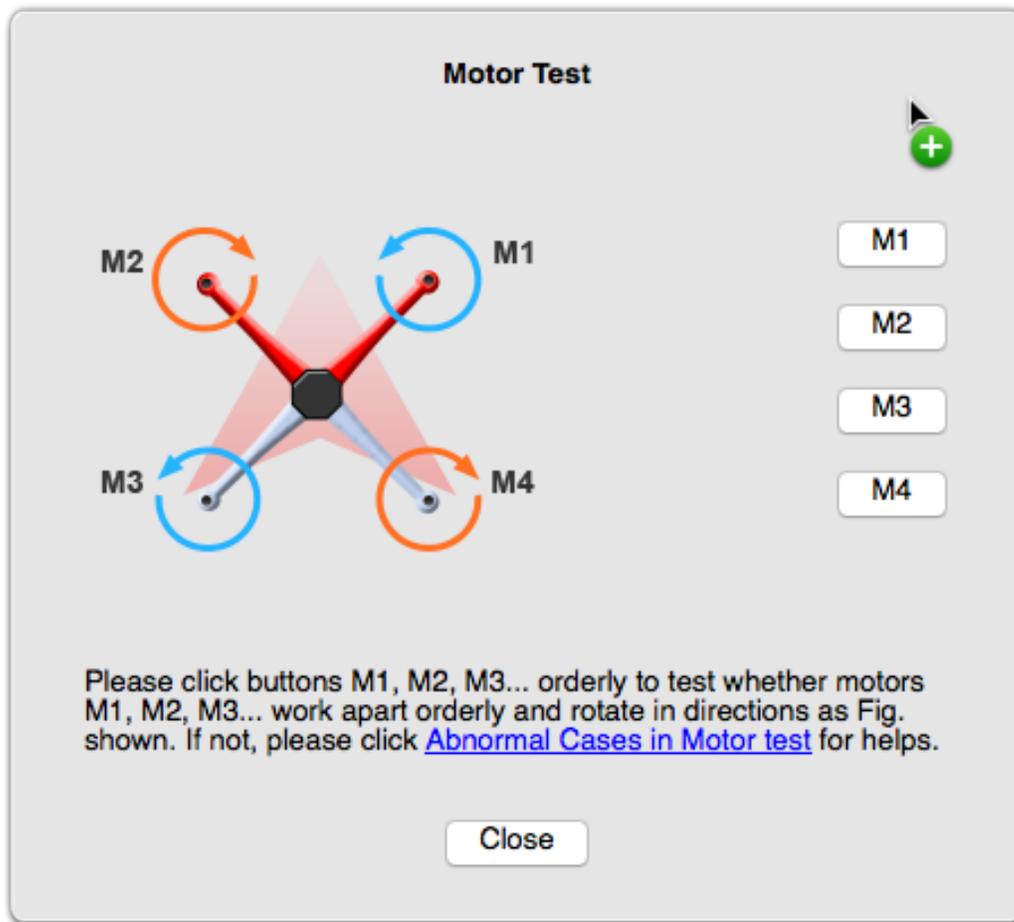
ECRAN "E3aT1 type de drone"



ECRAN "E3aT2 Test moteurs - message"



ECRAN "E3aT2 Test moteurs"

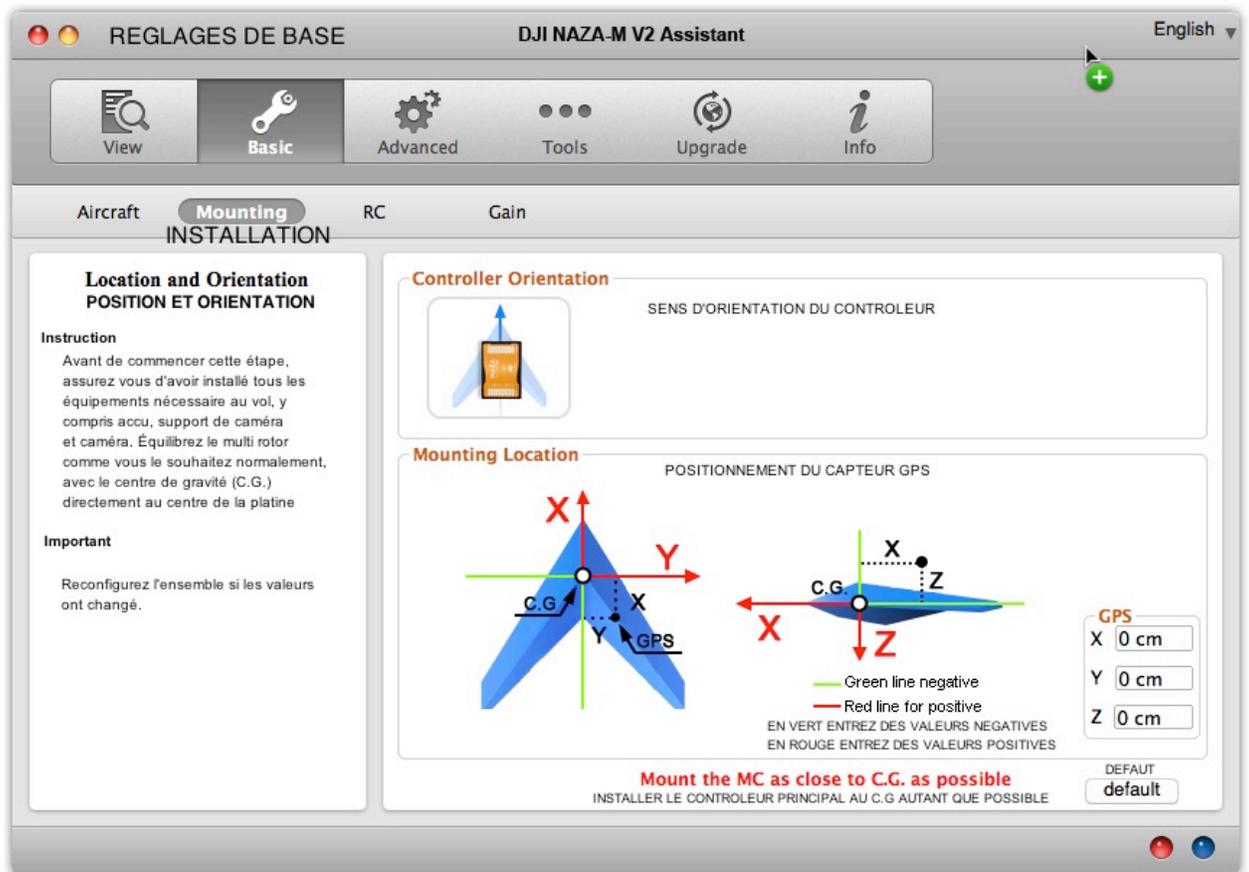


SVP, cliquez successivement dans l'ordre sur les boutons M1, M2, M3, M4 pour tester que les moteurs fonctionnent dans l'ordre indiqué et tournent dans le bon sens.

Sinon cliquer sur l'aide "[Cas anormaux lors du test des moteurs](#)"

NOTA: LES MOTEURS NE TOURNENT PAS EN CONTINU, MAIS JUSTE DURANT UNE SECONDE

ECRAN "E3bT position du GPS"



La position de mon GPS est:

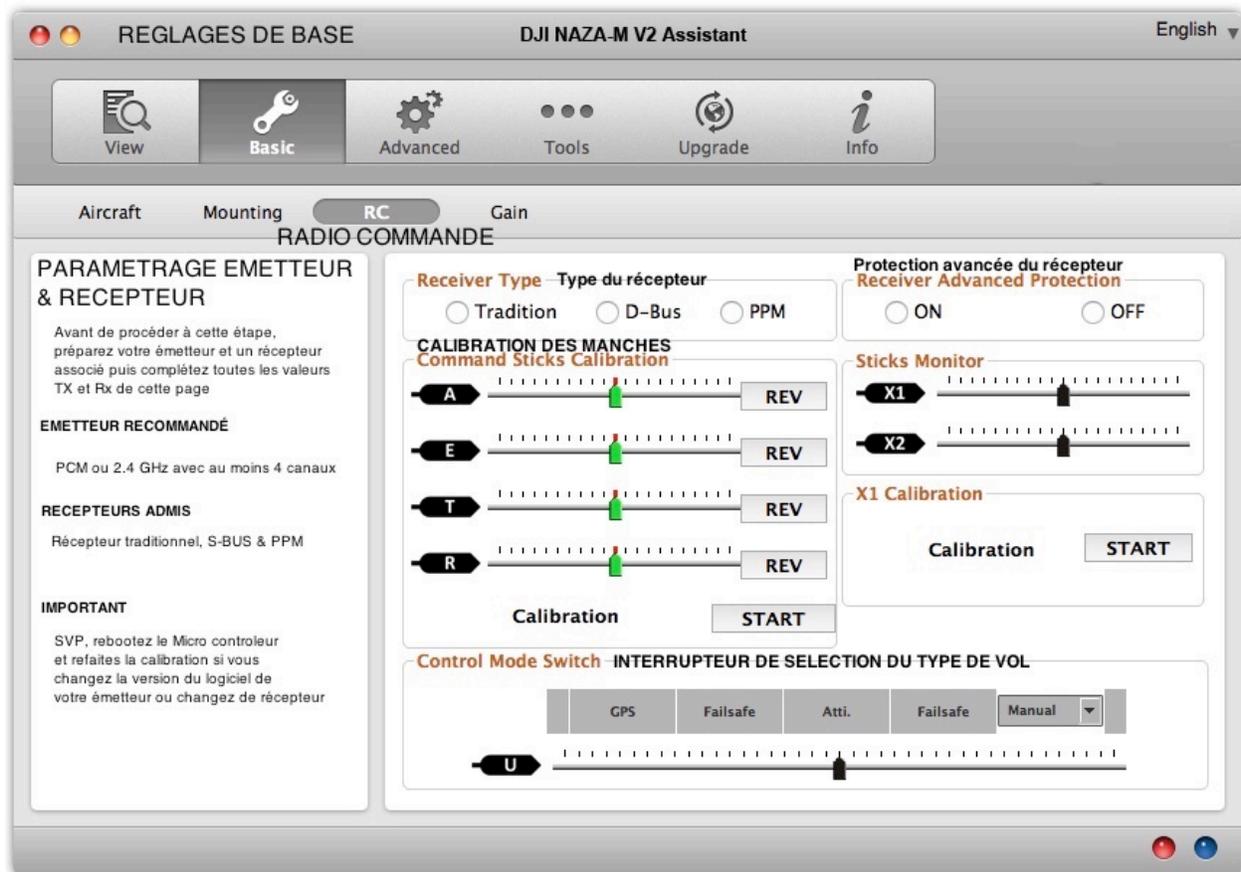
X = - 35 mm (valeur négative)

Y = - 35 mm (valeur négative)

Z = - 72 mm (valeur négative)

ATTENTION: LES VALEURS A ENTRER SONT EN CENTIMETRES

ECRAN "E3cT Param radio"



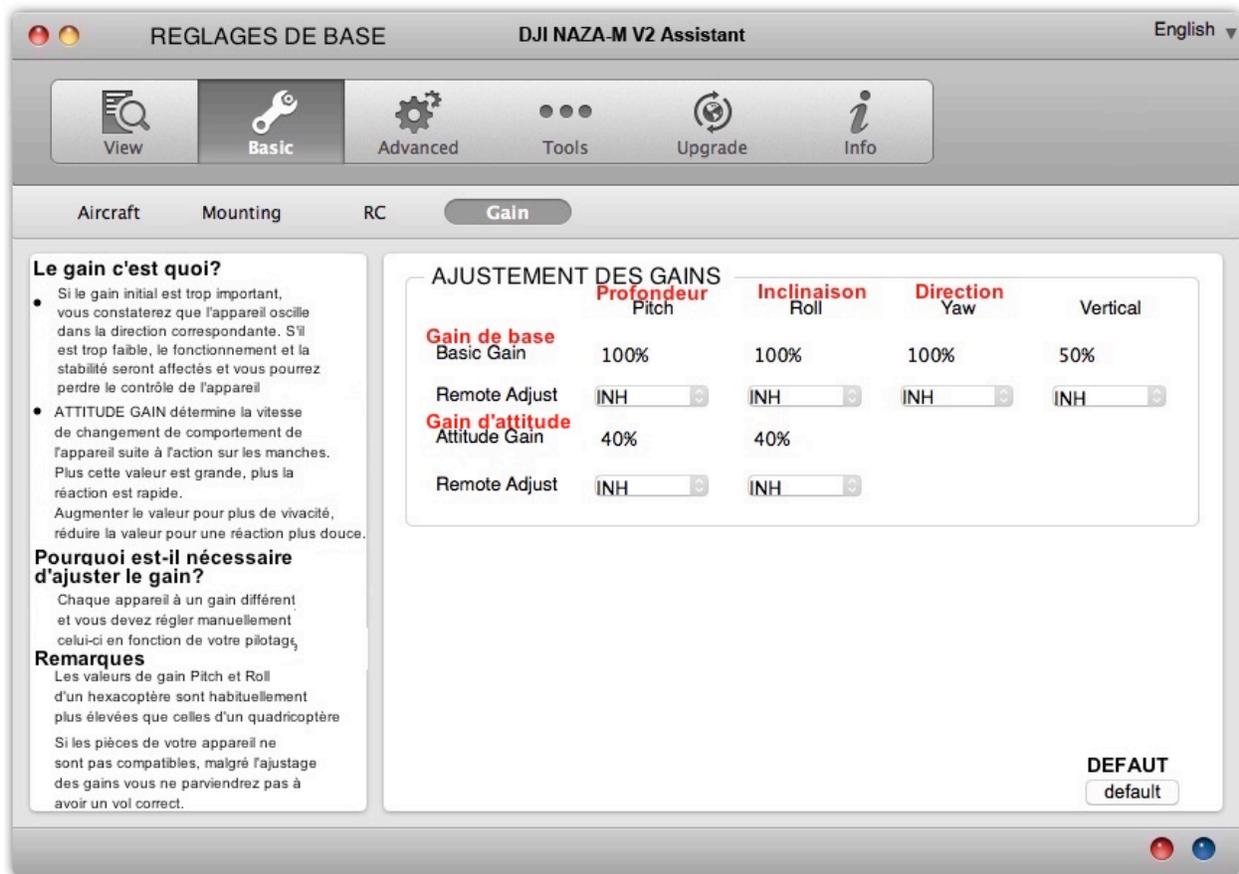
POUR UN EMETTEUR FUTABA

A correspond à la voie des ailerons
E correspond à la voie de la profondeur
T correspond à la voie des gaz
R correspond à la voie de la direction

- X1 correspond au roll de la nacelle
- X2 correspond au pitch de la nacelle

DANS LE LOGICIEL, LA POSITION DU CURSEUR SELECTIONNANT LE TYPE DE VOL "U" EST OBTENUE PAR LE BASCULEMENT DE L'INTER AFFECTE A CELA ET PAR LE REGLAGE DE LA VALEUR D'ATV DE LA VOIE CORRESPONDANTE (CH5 en général)

ECRAN "E3dT ajust gains"



Les gains à régler dépendent de plusieurs facteurs, dont les moteurs, les ESC, les hélices, l'accu.

Pour le F450 voir le tableau en tête du présent fichier . Les valeurs indiquées sont:

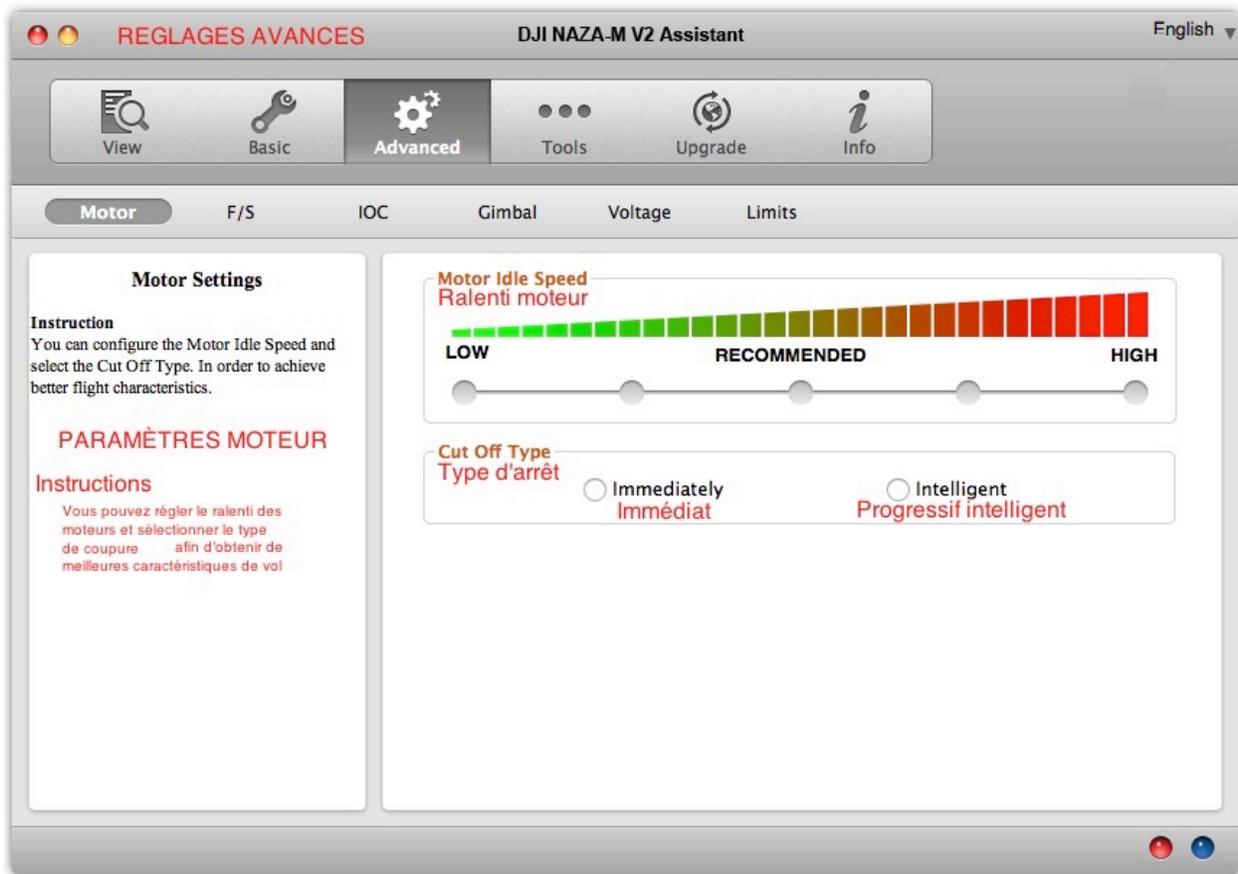
Gain de base

- PITCH 150
- ROLL 150
- YAW 100
- VERTICAL 105

Gain d'altitude

- PITCH 150
- ROLL 150

ECRAN "E4aT ralenti et coupure moteur"



Au départ régler sur RECOMMENDED

Si l'aéronef à tendance à décoller régler sur LOW qui abaisse le ralenti d'environ 3%

Si le ralenti est trop bas, régler sur HIGH qui augmente le ralenti d'environ 11%

ECRAN "E4bT failsafe atterro"

REGLAGES AVANCÉS DJI NAZA-M V2 Assistant English

View Basic **Advanced** Tools Upgrade Info

Motor **F/S** IOC Gimbal Voltage Limits

FAILSAFE

PARAMÈTRES FAILSAFE

Instructions

FailSAFE est l'une des fonctions avancées du système d'autopilotage. Si cette fonction est sélectionnée, FAILSAFE va agir quand le Micro Contrôleur perd le contrôle du signal. Le multirotor va automatiquement atterrir si le mode FAILSAFE est activé ou retourner au point de départ si l'on est en mode GPS par fonctionnement du module GPS.

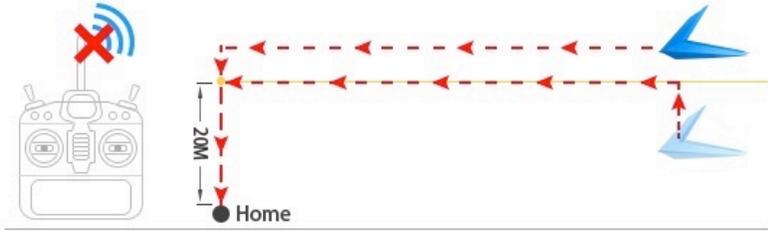
IMPORTANT

Si vous sélectionnez la fonction "GO HOME AND LANDING", assurez vous que votre module GPS est connecté correctement et enregistré avec succès ce point de départ, car sinon le système AUTOPILOT ignore ce point pour y revenir.

Enhanced Failsafe Methods

Landing **Atterrissage à la verticale du point de vol**

Go-Home and Landing **Atterrissage au point de départ**



ECRAN "E4cT orientation de vol"

The screenshot displays the 'REGLAGES AVANCES' (Advanced Settings) window for the 'DJI NAZA-M V2 Assistant'. The interface is in French and shows various settings tabs: Motor, F/S, IOC (selected), Gimbal, Voltage, and Limits. The main content area is titled 'CONTROLE D'ORIENTATION INTELLIGENT' (Intelligent Orientation Control).

CONTROLE D'ORIENTATION INTELLIGENT (IOC)
C'est quoi?

IOC est une fonction de vol avancée, incluant le blocage de course et le blocage d'origine. Habituellement la direction de vol en avant d'un multirotor est la même que celle de son nez. Avec l'utilisation de l'IOC, la direction de vol n'a rien à voir avec l'orientation du nez de l'appareil.

- * En mode Course Lock la direction vers l'avant est la même que celle préenregistrée
- * En mode Home Lock la direction vers l'avant est la même que celle du point de départ vers le multirotor

IMPORTANT
La direction vers l'avant sera celle dans laquelle le multirotor vole quand vous pousserez le manche de profondeur

Intelligent Orientation Control
CONTROLE INTELLIGENT D'ORIENTATION

X2

Home Lock Course Lock OFF

Home

IOC is an advanced flight function, including Course Lock and Home Lock. Usually, the forward direction of a flying multi-rotor is the same as the nose direction. By using IOC, wherever the nose points, the forward direction has nothing to do with nose direction.

- In Course Lock, the forward direction is the same as a recorded nose direction.
- In Home Lock, the forward direction is the same as the direction from the home point to multi-rotor.

Important
Forward Direction is defined as that the multi-rotor will fly along this direction when you push the elevator stick.

ECRAN "E4dT gimbal"

REGLAGES AVANCES DJI NAZA-M V2 Assistant English

View Basic **Advanced** Tools Upgrade Info

Motor F/S IOC **Gimbal** Voltage Limits

NACELLE

Gimbal Setting
PARAMETRAGE DE NACELLE

Si vous utilisez une nacelle, utilisez cette page pour la paramétrer
Ce système comporte deux axes pilotés par servomoteur avec point de centrage à 1520.
Assurez vous que le branchement est correct.

IMPORTANT
Si vous activez la fonction GIMBAL dans le logiciel durant la configuration, notez que les ports F1 et F2 seront activés
NE JAMAIS connecter F1 F2 aux ESC lorsque les hélices sont montées

Interrupteur de nacelle
Gimbal Switch

ON OFF **fréquence de sortie**
Output Frequency: 50hz

Servo Travel Limit
Limite de course des servos

	MAX	Center	MIN
Pitch F2	0	0	0
Roll F1	0	0	0

Automatic Control Gain
Contrôle automatique du gain

	Gain	Direction
Pitch F2	0,00	REV
Roll F1	0,00	REV

Manual Control Speed
Contrôle manuel de la vitesse

Pitch **X1** 0

Important
If you enable the gimbal control in assistant software during the configuration, please note that there will be outputs from F1 and F2 ports. **NEVER** connect F1/F2 to ESCs wired to motors with propellers.

This system supports 2-axis gimbals with servo with a 1520us center point. Make sure the connection is correct.

DEFAUT
default

ECRAN "E4eT sécu tension"

RÉGLAGES AVANCÉS DJI NAZA-M V2 Assistant English

View Basic **Advanced** Tools Upgrade Info

Motor F/S IOC Gimbal **Voltage** Limits

TENSION

ALERTE BASSE TENSION

Afin d'éviter le crash ou autres ennuis causés par une tension insuffisante de l'accu, deux niveaux de protection basse tension peuvent être définis.

Vous pouvez opter de les utiliser ou non, mais nous vous recommandons vivement les utiliser.

Les protections basse tension ne sont pas FUN !

Vous devez atterrir votre multicopter aussitôt que possible quelle que soit l'alarme pour éviter les conséquences néfastes ou le crash

Protection Switch Interrupteur de protection

ON Activé OFF Désactivé

Battery AGCU

Current Voltage **X3** DISCONNECTED Calibration

Tension de courant

Battery Type 2S LiPo

Type d'accu

First Level Protection Premier-niveau de protection

No Load Déchargé	Loss Perte	Loaded Chargé
0,00 V	0,00 V	0,00 V

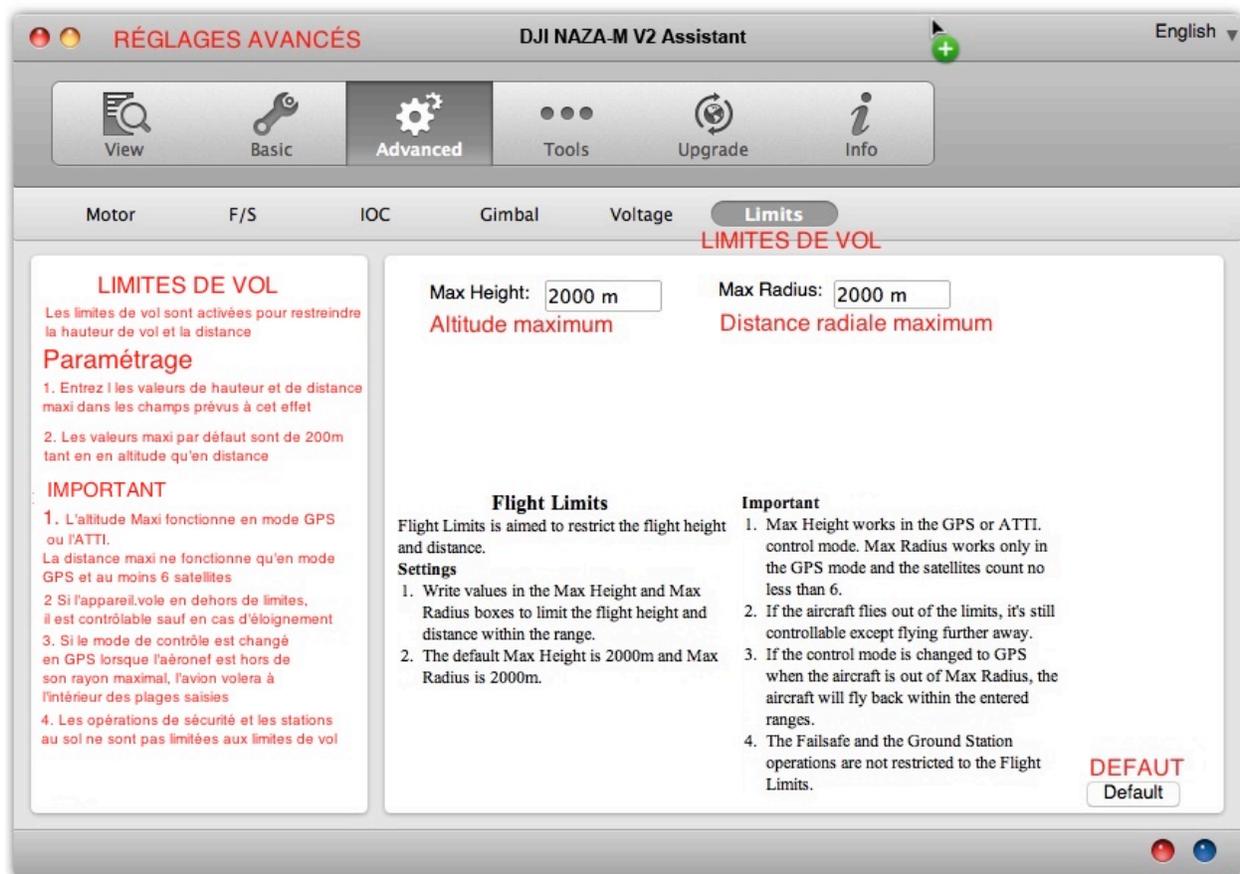
Safeguard: LED Warning
Alerte

Second Level Protection Second-niveau de protection

No Load Déchargé	Loss Perte	Loaded Chargé
0,00 V	0,00 V	0,00 V

Safeguard: Descending
Alerte

ECRAN "E4fT limites de vol"

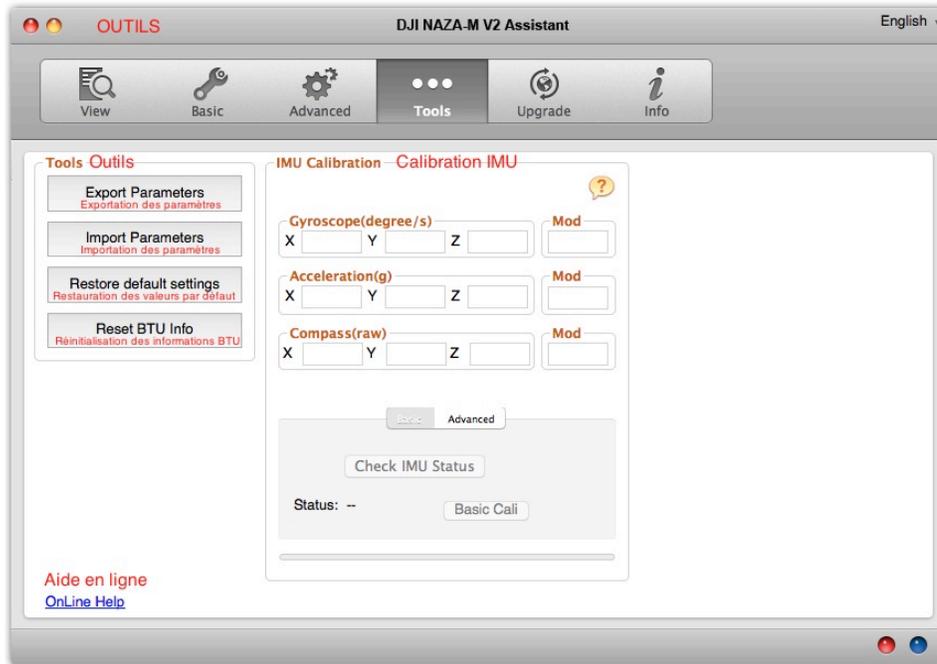


CONSEILS:

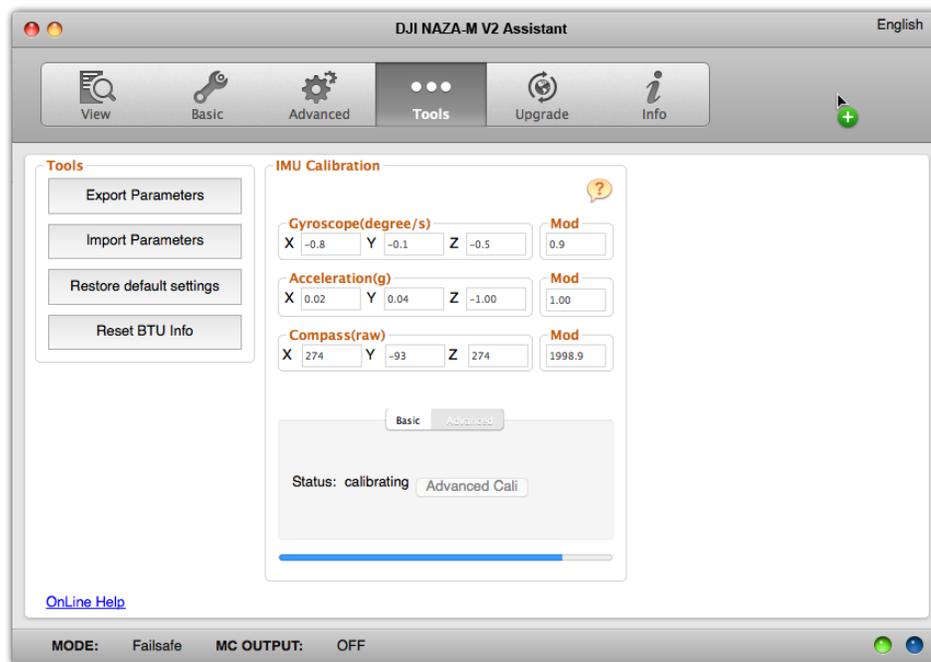
- Respecter la législation qui limite à 150m l'altitude
- Pour la distance rester à distance de visibilité de l'aéronef
- En mode FVP la législation impose un second observateur donc 2 s'applique

ECRAN "E5T tools"

1 – Avant calibration

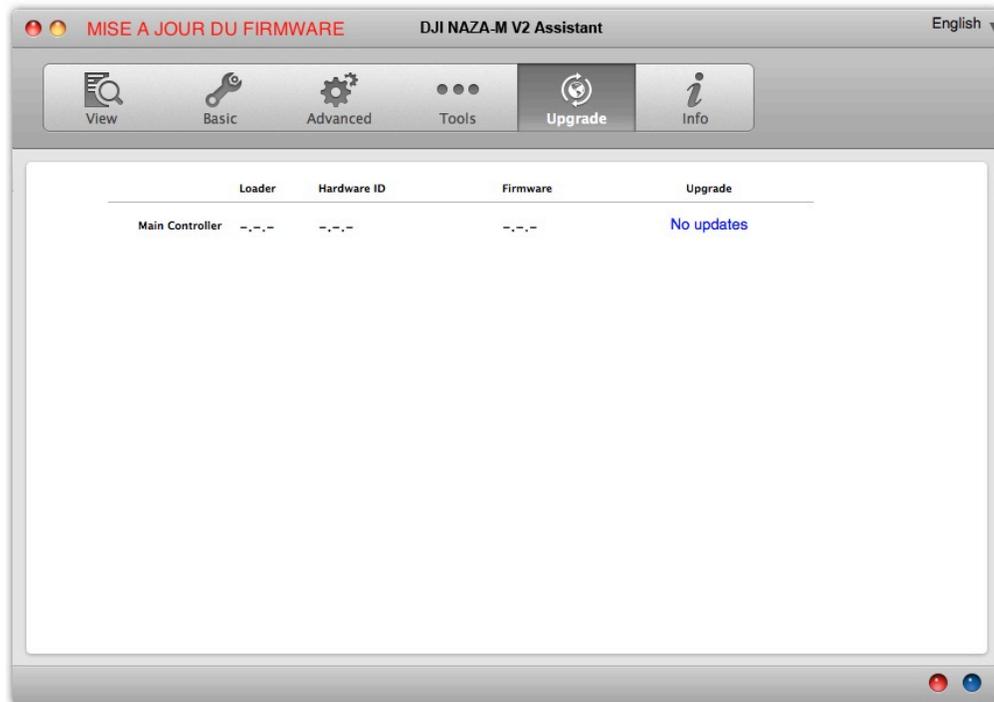


2 – En cours de calibration avancée



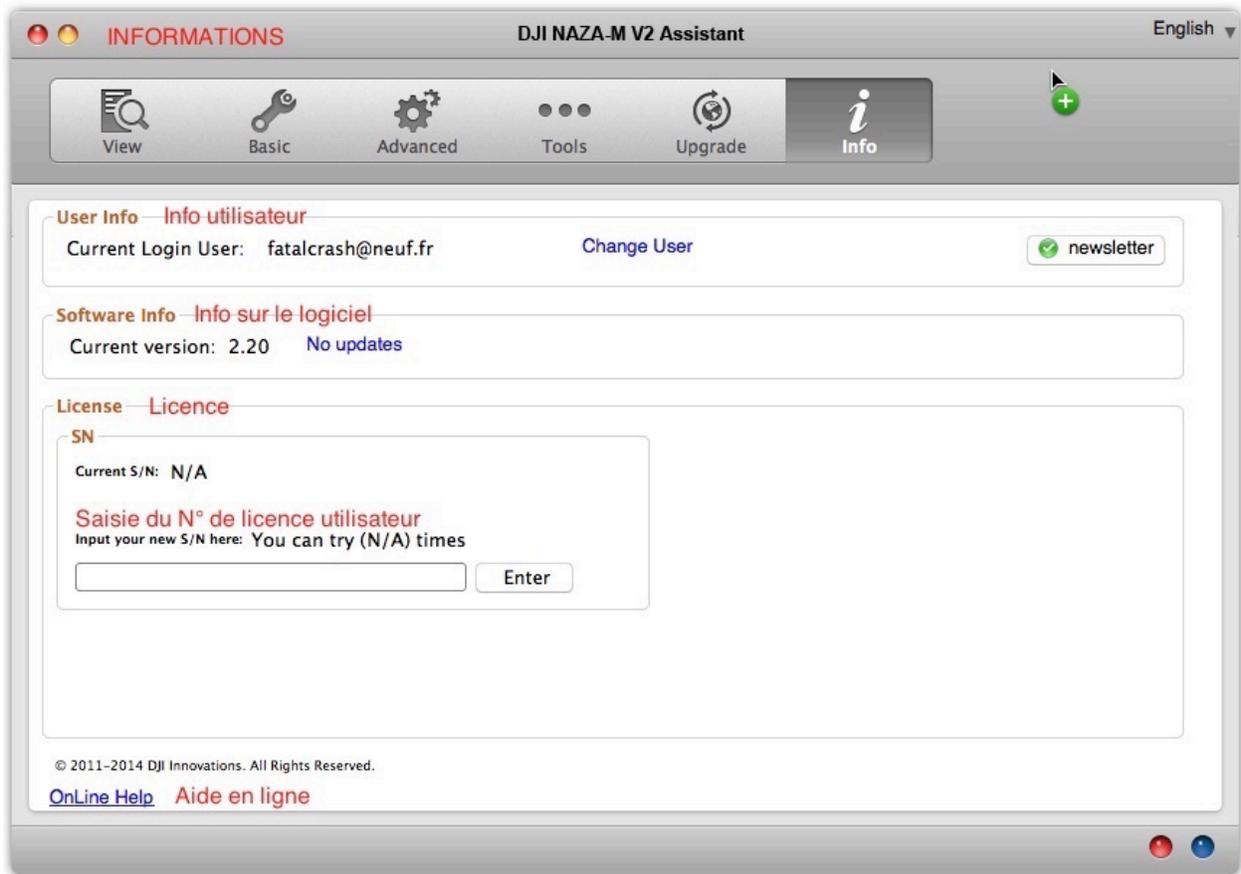
UN MESSAGE PEUT APPARAÎTRE EN CAS DE SURCHAUFFE DE L'IMU. DEBRANCHER LA LIPO ET LAISSER REFROIDIR AVANT DE REBRANCHER.

ECRAN "E6T MAJ"



APRES CALIBRATION CET ECRAN EST COMPLETÉ

ECRAN "E7T info licence"



IL N'EST PAS NECESSAIRE DE RENTRER CHAQUE FOIS LE N° DE LICENCE