








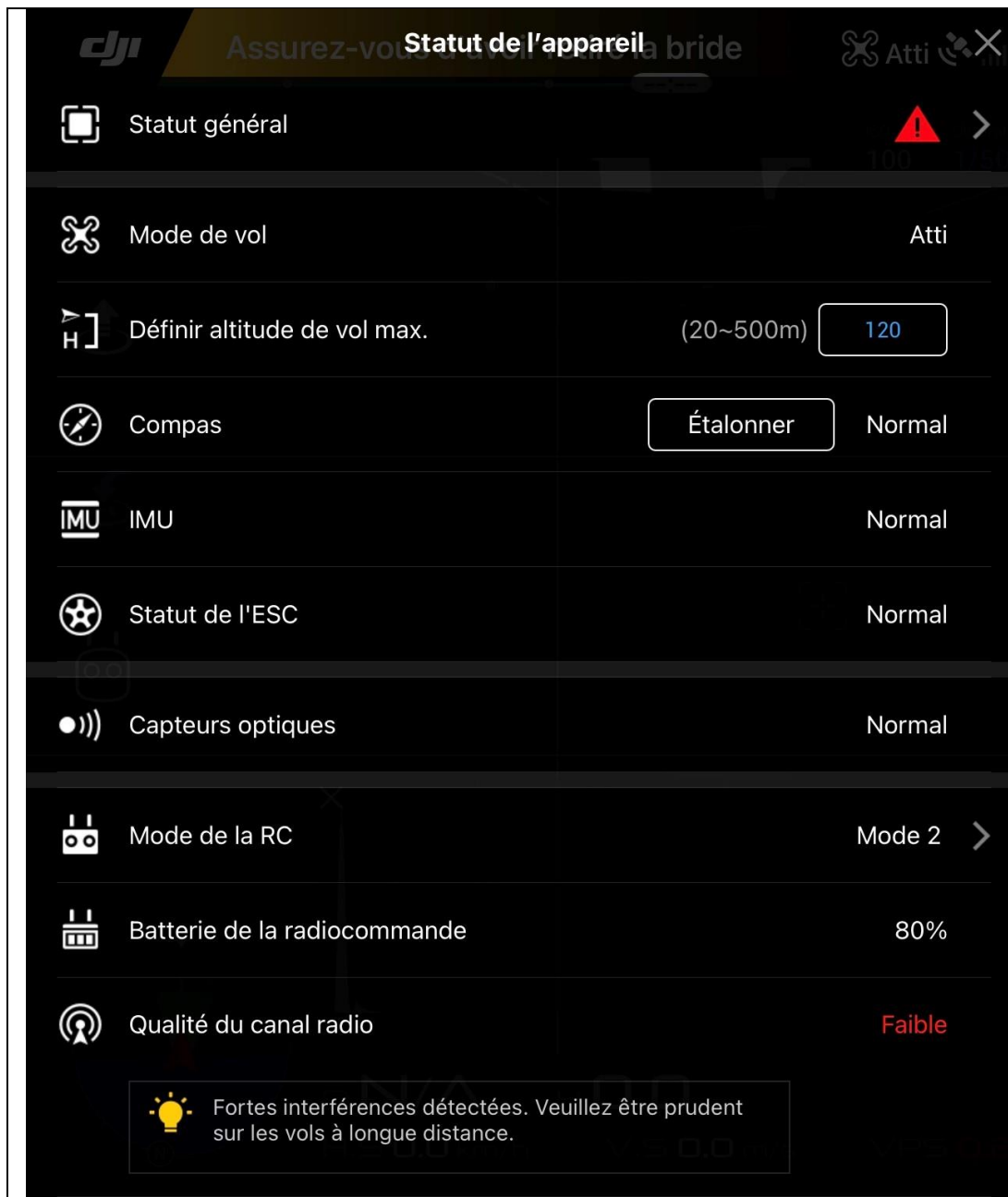
Paramétrage :

Icônes pour les paramètres :

	Paramétrage du drone	Par « Paramètres avancés » puis « Capteurs » ; IMU et Boussole
	Système d'évitement d'obstacles	
	Configuration de la RC	
	La transmission de l'image	
	Le contrôle de la batterie	
	Le réglage de la nacelle	Réglage « Gimbal » ou nacelle.
	Les autres paramètres	

Pour avoir accès au paramétrage, il faut cliquer sur  en haut et à droite de l'application DJI GO 4.

Pour calibrer les capteurs de proximité (4 caméras), il faut utiliser l'application DJI Assistant 2.



















Au chargement de l'application « DJI GO 4 », il apparaît sur la moitié gauche de l'écran l'image ci-contre.










S'il y a du rouge, c'est qu'une intervention est à faire. En fait, il s'agit souvent de la connexion des appareils qui est en-cours !








Ces écrans montrent le statut général de l'ensemble « drone + RC + Applicatif ».







dji Surcharge de la batterie de la nacelle. **Statut de l'appareil** Atti

	Statut de l'ESC	Normal
	Capteurs optiques	Normal
	Mode de la RC	Mode 2 >
	Batterie de la radiocommande	80%
	Qualité du canal radio	Bon
	Personnalisation des touches	C1 <input type="text" value="Caméra avant/bas"/> C2 <input type="text" value="Centrer Auto Focus"/>
	Batterie Principale	39%
	Température de la Batterie Principale	34.3 °C
	Statut de la nacelle	Redémarrage en cours...
	Espace restant sur la carte SD	<input type="button" value="Formater"/> 44690 MB

	<p>Altitude RTH</p>	<p>(20-500m) <input type="text" value="30"/> m</p>	
<p>HD</p>		<p>Une fois le mode Retour au point de départ lancé, l'appareil monte jusqu'à l'altitude RTH prédéfinie et retourne au point de départ. L'appareil monte pour éviter les obstacles si la détection d'obstacles avant fonctionne correctement.</p>	
	<p>Restrictions de vol</p>		
	<p>Mode Débutant</p>	<input checked="" type="checkbox"/>	
	<p>En mode Débutant, l'appareil volera uniquement à une vitesse limitée dans un rayon de 30 mètres autour du point de départ.</p>		
	<p>Définir altitude de vol max.</p>	<p>(20~500m) <input type="text" value="120"/> m</p>	
<p>...</p>	<p>Activer distance max.</p>	<input type="checkbox"/>	
<p>...</p>	<p>Paramètres avancés</p>		
<p>...</p>	<p>Paramètres avancés</p>	<p>></p>	

Paramètres du contrôleur principal		
	Identification à distance	
	Identification à distance	>
	Paramètres de base	
	Paramètres du point de départ	 
	Activer point de départ dynamique	<input checked="" type="checkbox"/>
HD	Quand le Point de départ dynamique est activé, l'appareil met constamment à jour le point de départ d'après sa position actuelle pendant qu'il suit quelqu'un en mode ActiveTrack. Le point de départ ne se met pas à jour si le signal GPS de l'appareil est trop faible.	
	Modes de vol multiples	<input type="checkbox"/>
	 	<p>Mode P (Position) - La détection d'obstacles avant, le positionnement par satellite et le positionnement visuel sont tous activés.</p> <p>Mode S (Sport) - La vitesse max. atteint (65 km/h) 18 m/s. Le positionnement par satellite et le positionnement visuel sont activés, la détection d'obstacles avant est désactivée.</p>

  	<h3>Réglages Généraux</h3> <p>Enregistrer le son avec le cache vidéo <input type="checkbox"/></p> <p>Capacité max. de stockage vidéo en cache <input type="text" value="2GB"/></p> <p>Espace cache disponible 347MB. Les fichiers mis en cache les plus anciens sont automatiquement effacés quand le cache est rempli. En choisissant Auto, une limite de cache est fixée selon les capacités de stockage de votre appareil mobile.</p> <p>Vider le cache automatiquement <input checked="" type="checkbox"/></p> <p>Les fichiers mis en cache les plus anciens sont automatiquement effacés quand la capacité du cache atteint 2.0GB.</p>	
 	<p>Effacer le cache vidéo</p> <p>Avertissements</p> <p>Avertissements ></p>	
 	<p>Effacer tous les avertissements</p> <p>Autre</p> <p>Nom de l'appareil ></p> <p>Plein écran <input type="text" value="Un doigt"/></p> <p>À propos ></p>	

Réglages Généraux		✕
	Unité de mesure	Métrique (km/h)
	Caméra	
	Action appui long	Contrôle de la nacelle
	Diffusion en direct	
	Choisir la plateforme de diffusion en direct	>
HD	Carte	
	Afficher la trajectoire de vol	<input checked="" type="checkbox"/>
	Étalonner les coordonnées de la carte (Chine uniquement)	<input type="checkbox"/>
	Mise en mémoire cache de la carte en arrière plan	<input type="checkbox"/>
		Supprimer la trajectoire de vol
	Déverrouillage de licence	>
	Cache Vidéo	
	Mise en mémoire cache pendant l'enregistrement vidéo	<input checked="" type="checkbox"/>

Paramètres avancés

Capteurs

Mode cinéma

Gain en mode Cinéma 10.0

Sensibilité lacet en mode Cinéma 50.0

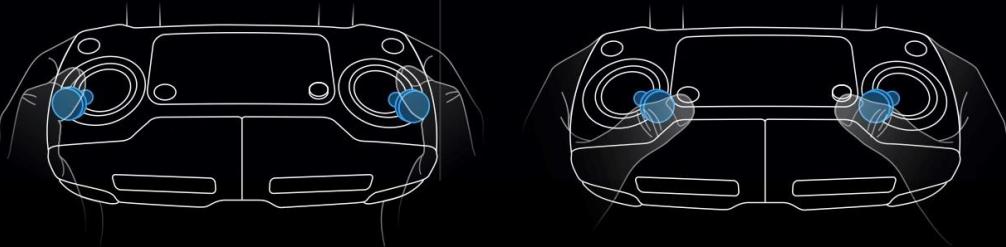
Autre

Perte du Signal RC

Allumer les LED avant

Cage pour hélice

Méthode d'arrêt des moteurs



Orientez les joysticks vers les coins inférieurs extérieurs ou intérieurs et maintenez-les en place pour arrêter les moteurs en plein vol en cas d'urgence.

Paramètres avancés

Réglage Gain & Expo

EXP

Sensibilité

Gain

Réinitialiser le réglage du Gain et de l'Exponentielle

HD

Capteurs

Capteurs

Mode cinéma

Gain en mode Cinéma 10.0

Sensibilité lacet en mode Cinéma 50.0

Autre

Perte du Signal RC RTH

IMU Compas

Compas

Interférence Attention






- Compas1 116
- Compas2 428




















Étalonner le compas

• En cours d'utilisation Excellent Bien Mauvais

Cet écran est obtenu en ayant sélectionné « Capteurs »

The screenshot displays a mobile application interface for IMU (Inertial Measurement Unit) calibration. The interface is dark-themed and features a sidebar on the left with several icons: a blue drone icon, a white speaker icon, a white robot icon, a white 'HD' icon, a white clipboard icon, a white camera icon, and a white three-dot menu icon. The main content area is divided into two sections. The top section, titled 'IMU' and 'Compas', shows settings for the 'Accéléromètre' and 'Gyroscope'. Under 'Accéléromètre', there are two rows of data: 'ACC1 0.003' and 'ACC2 0.000', each with a green progress bar. Under 'Gyroscope', there are two rows of data: 'GYRO1 0.002' and 'GYRO2 0.006', each with a green progress bar. The bottom section is titled 'Étalonner l'IMU' and features a green square with a white crosshair and the text 'AF'. Below this, there is a legend with four colored circles: a green circle for 'En cours d'utilisation', a red circle for 'Excellent', a yellow circle for 'Bien', and a blue circle for 'Mauvais'.

Paramètres avancés	
	<h3>Activer le Positionnement visuel</h3> <p>Le Positionnement visuel inférieur permet un vol stationnaire précis et sans GPS. Il est aussi à l'origine du système de protection à l'atterrissage.</p>
	<h3>Protection à l'atterrissage</h3> <p>Quand la protection à l'atterrissage est activée, l'appareil scanne la zone d'atterrissage.</p>
	<h3>Atterrissage de précision</h3> <p>Quand activée, cette fonction assiste l'appareil pour qu'il atterrisse au près du point de départ.</p>
HD	<h3>Détection d'obstacles RTH</h3> <p>Quand la luminosité ambiante est suffisante, l'appareil monte automatiquement pour éviter les obstacles. Après avoir activé la détection d'obstacles en RTH, l'appareil détecte les obstacles en RTH, même si l'évitement d'obstacles est désactivé. L'évitement d'obstacles et la détection d'obstacles RTH sont désactivés pendant l'atterrissage.</p>
	
	
	

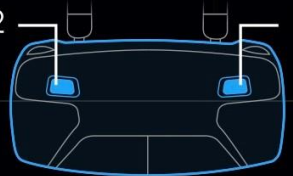
Paramètres de navigation visuelle	
	Activer l'évitement d'obstacles
	 Quand les capteurs optiques avant détectent un obstacle, l'appareil ralentira et s'arrêtera. (Vitesse de vol max. 10.0 m/s quand le système de détection d'obstacles avant est actif).
	 Activer l'évitement d'obstacles active automatiquement la détection d'obstacles RTH. Modifiable dans les paramètres avancés.
	 Les capteurs de détection d'obstacles avant ont un champ de vision horizontal de 60° et de 54° pour le champ de vision vertical.
	 Remarque : Les caméras de détection d'obstacles ne fonctionnent pas en mode nuit ou sous lumière faible. La précision de la détection d'obstacles dépend de la taille de l'obstacle. Référez-vous au guide d'utilisateur pour plus de détails.
HD	Activer l'évitement horizontal d'obstacles dans TapFly.
	 Si activé, l'appareil contournera automatiquement les obstacles détectés.
	Activer le vol vers l'arrière
	 Si activé, l'appareil volera automatiquement vers l'arrière quand un sujet poursuivi s'approchera. Assurez-vous de l'absence d'obstacle sur l'itinéraire de vol avant l'activation.
	Activer l'évitement d'obstacles dans ActiveTrack
	 Si activé, l'appareil évite les obstacles horizontalement. Sinon il ralentira jusqu'à s'arrêter.
...	Afficher radar
	 Le radar en temps réel va s'afficher
Paramètres avancés	

Réglages Contrôle de la RC

Configuré sur le mode Aile volante

Le bouton C1 est configuré par défaut pour confirmer que le mode Aile volante est actif. Appuyer sur C1 pour activer le mode Aile volante et sur C2 pour en sortir. Ce mode est uniquement disponible en modes P et S.

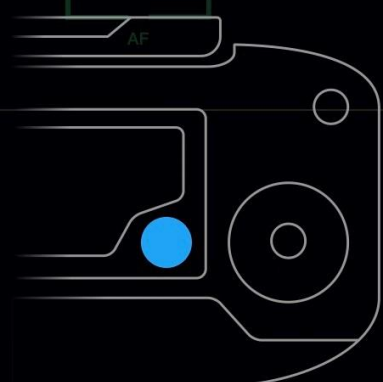
Personnalisation des touch...



C1

C2

Personnalisation bouton 5D



Supérieur

Inférieur

Gauche







Droite



Personnalisez le bouton 5D de la radiocommande (haut, bas, gauche, droite) pour des contrôles de vol personnalisés. Par défaut, le bouton du milieu sert à ouvrir le menu des modes de vol intelligent.


Type de radiocommande

<
×
Introduction écran LCD de la radio...


HD AF CAM ...	<ul style="list-style-type: none"> 1 Vitesse de vol 3 Signal GPS 5 Signal de la radiocommande 7 Statut de la radiocommande 9 État du système optique 11 Valeur d'intensification de l'exposition 13 Mode Sport 15 Altitude de vol 17 Distance de vol 	<ul style="list-style-type: none"> 2 Mode de vol 4 Niveau de charge de la batterie de l'appareil 6 Vitesse du moteur 8 Niveau de charge de la batterie de la radiocommande 10 État de la caméra 12 Statut de la carte SD 14 VPS (Système optique) 16 Monter / Descendre
--	---	---

  	<h3>Paramètres de transmission d'image</h3> <p>Mode de canal Auto Personnalisé</p> <p>Afficher le statut</p> <p>Bande passante descendante 20MHz</p> <p>Qualité de la transmission 0.03Mbps</p>
HD 	<h3>Paramètres de transmission d'image</h3> <p>Mode Normal</p> <p>Le mode HD n'est pas compatible avec la résolution 4K et certains taux de rafraîchissement pendant l'enregistrement vidéo. Le mode Fluide (Smooth) ne supporte pas les résolutions en 2,7K et 4K et certains taux de rafraîchissement pendant l'enregistrement vidéo.</p>
 	


 **Détails** 




Statut actuel: Normal


 Nombre de recharges: 45


SN: 093XE2805405VE


 Date de fabrication: 2018.5

HD









AF

Batterie principale

3.76V 3.76V 3.75V

Tension 11.2 v

Température 36.9...

Alerte batterie dangereusement faible 10%

Alerte Batterie Faible 30%

Smart RTH (Retour au point de départ intelligent)










L'appareil retourne au point de départ lorsque le niveau de batterie restant ne suffit plus que pour le RTH.

Temps de vol 00:00


Afficher la tension à l'écran


Temps avant décharge


Détails >


  	<p>Paramètres avancés ✕</p> <p>Vitesse d'inclinaison de la nacelle 50 1  50</p> <p>Établir la limite d'inclinaison vers le haut de la nacelle à 30° <input type="checkbox"/></p> <p>Sensibilité de l'inclinaison de la nacelle 17 0  30</p> <p>Activer le suivi panoramique synchronisé de la nacelle <input checked="" type="checkbox"/></p>	
<p>HD</p> 	<p>Réinitialiser les paramètres de la caméra</p>  AF	
 		


Réglages de la nacelle ✕


 Mode de nacelle Suivre


 Paramètres avancés >


 Recentrer la nacelle

 Régler la nacelle

 Étalonnage automatique de la nacelle

 AF





À propos

Version

App	Version 4.3.42
Appareil	<input type="button" value="Vérifier les màj"/> Version 01.04.0500
Radiocommande	Version 01.04.0500
Base de données de vol	<input type="button" value="Vérifier les màj"/> Version 01.00.01.23
Base de données Precise Fly Safe (App)	<input type="button" value="Vérifier les màj"/> Version 01.00.01.23
Base de données Basic Fly Safe	<input type="button" value="Vérifier les màj"/> Version 01.00.01.08

HD

Numéro de série du contrôleur de vol

08RDEAT00100KH

Contact

Site web www.dji.com

