



TYPHOON 

MANUEL DE L'UTILISATEUR RS-V1.2

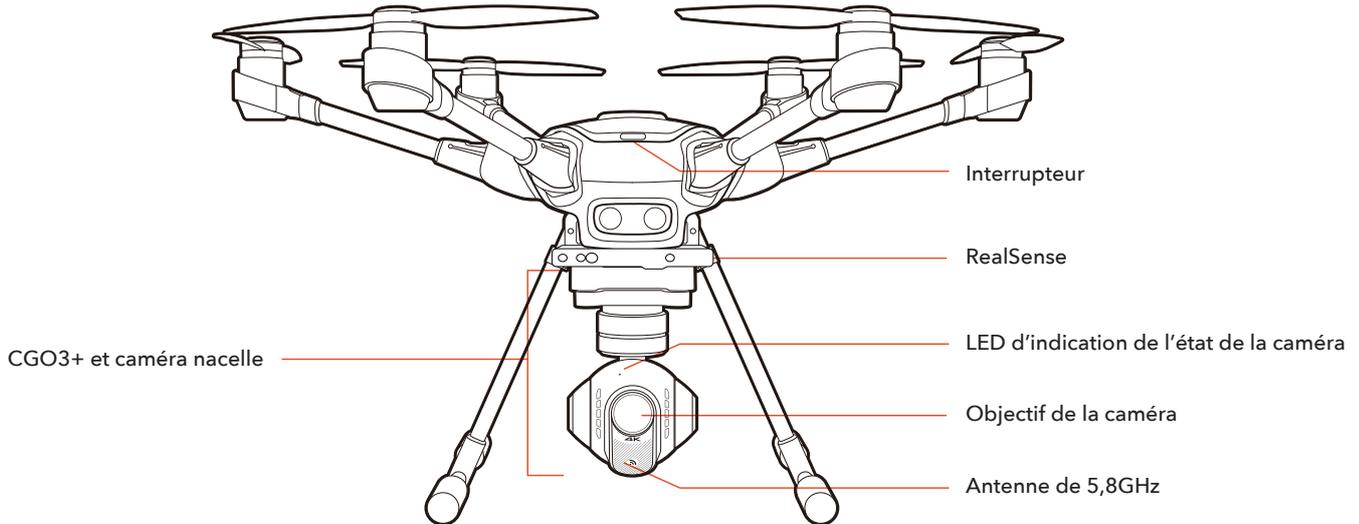
SOMMAIRE

01	SOMMAIRE	15	- MODES DE VOL
02	INTRODUCTION	17	CONTRÔLES DE LA CAMÉRA
02	APERÇU	17	- MODE SINGLE
03	SPÉCIFICATIONS	17	- MODE TEAM
04	POSITIONNEMENT AVANT LE DÉCOLLAGE	18	- PRENDRE DES PHOTOS ET ENREGISTRER UNE VIDÉO
04	CHARGEMENT	19	FONCTIONS GPS / DÉACTIVER LE GPS
04	ASSEMBLAGE	19	CRÉATION D'UN NOUVEAU MODÈLE
05	MARCHE / ARRÊT :	19	- PRÉPARATION DU ST16
05	DÉMARRER / ARRÊTER LES MOTEURS	19	- CONNECTER LE TYPHOON H
06	COMMANDES DE VOL (MODE SINGLE)	20	INSTRUCTION INTERFACE UTILISATEUR
06	- APERÇU DU ST16	21	CALIBRAGE
07	- VOL	21	- CALIBRAGE DE LA BOUSSOLE
07	- ATTERRISSAGE	22	- CALIBRAGE DE LA CAMÉRA NACELLE
07	- CURSEUR DE COMMANDE PROPORTIONNELLE	22	- CALIBRAGE DE L'ACCÉLÉROMÈTRE
08	- MODES DE VOL	22	MISE À JOUR
08	- FONCTION FOLLOW ME	23	LED D'INDICATION D'ÉTAT
08	- FONCTION WATCH ME	24	LED D'ÉTAT DU Wizard™
11	- FONCTIONS SUPPLÉMENTAIRES	24	REMARQUES ET MISES EN GARDE
13	COMMANDES DE VOL (MODE TEAM)	25	PRÉCAUTIONS DE SÉCURITÉ ET MISES EN GARDE GÉNÉRALES
14	MODE TEAM (DEUX stations au sol ST16)	26	MISES EN GARDE ET DIRECTIVES D'UTILISATION DES BATTERIES LIPO
14	MODE TEAM (Wizard™ & ST16)	27	CLAUDE DE NON-RESPONSABILITÉ
15	FONCTIONS D'ASSOCIATION DU BOUTON WIZARD	28	INFORMATION DE CERTIFICATION
15	- COMMANDES DE VOL		

INTRODUCTION

Typhoon H est une plateforme aérienne moderne de photo et vidéo, parfaite pour les pilotes et les photographes expérimentés. Il offre jusqu'à 25 minutes de durée de vol en filmant avec la caméra CGO3+ d'une résolution de 4K. Vous pouvez régler librement les paramètres à distance grâce au poste personnel au sol ST16, une télécommande simple et intuitive dotée d'un écran tactile Android de 7 pouces qui affiche en direct ce qui est filmé pendant le vol. Pour répondre aux différents besoins de fonctionnement et de portabilité, le Typhoon H existe en deux configurations : la version professionnelle avec Intel RealSense, équipée d'un sac de transport et la version avancée avec Sonar anti-collision qui offre une possibilité de passer à la version professionnelle grâce à l'achat du module RealSense vendu séparément. Grâce à la technologie Intel® RealSense™, Typhoon H élabore un modèle 3D du monde qui l'entoure. Le module Intel® RealSense™ offre une profondeur de qualité supérieure au système hôte et permet au drone de faire des choix intelligents sur la création de trajets autour d'obstacles.

APERÇU



SPÉCIFICATIONS

SPÉCIFICATIONS DU TYPHOON H

Durée de vol	Jusqu'à 25 min	Vitesse de rotation maximale	85°/s
Dimension	520x457x310 mm (20,5x18x12,2 pouces)	Angle de roulis maximum	35°
Poids au décollage	1980 g (69,8 onces)	Vitesse d'ascension maximale	11,2 MPH (5 m/s)
Batterie	Batterie Lipo 4S 14,8 V (POWER 4)	Vitesse maximale en mode Angle	30,2 MPH (13,5 m/s)
Capacité / voltage de la batterie	5400 mAh 4S/14,8 V (79,9Wh)	Vitesse de descente maximale	6,7 MPH (3 m/s)
Chargeur	SC4000-4	Empattement en diagonale	480 mm (18,9 pouces)
Transmetteur	Poste personnel au sol ST16	Longueur du bras du cadre	187 mm (7,4 pouces)
Altitude de vol maximale	122 m (400 pieds) (réglable via GUI)	Dimension du train d'atterrissage	265x185 mm (10,4x7,3 pouces)

SPÉCIFICATIONS DE REALSENSE

Poids	70 g	Distance entre le sol et l'IPS	4,5 m (14,8 pieds)
Dimensions	153*107 mm (6,0*4,2 pouces)	Vitesse maximale avec le module	5 m/s (11,2mph)
Distance de détection maximale depuis	10 m (32,8 pieds)	Évitement de collision	
Vers l'avant face aux obstacles		Champ de vision (vertical)	40°
Distance d'évitement de collisions à l'avant	9,8 pieds à 23 pieds (en fonction de l'environnement)	Champ de vision (horizontal)	60°

SPÉCIFICATIONS DU CGO3+ (CGO3 PLUS)

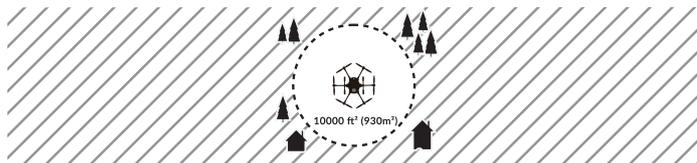
Poids	255 g (9,0 oz)	Obturbateur électronique	1/30-----1/8000 s
Pixels effectifs	12,4 mégapixels	Fourchette de transmission vidéo	jusqu'à 2 km (1,2mile)
Objectif de la caméra	14 mm/F2,8	Système de transmission	5,2 GHz – 5,8 GHz
Nombre d'axes	3	Vidéo UHD	4K UHD 30 fps

POSTE AU SOL ST16

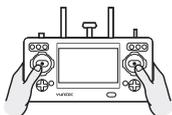
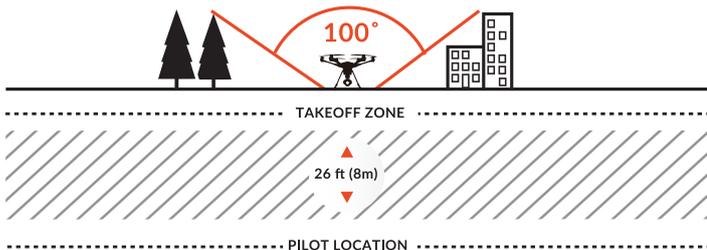
Système d'exploitation :	Android™	Fourchette/Distance de transmission vidéo (Conditions optimales) :	Conformité FCC : jusqu'à 2 km (1,2 mile)
Nombre de canaux:	16	Dimension de l'écran LCD :	7"
Fourchette / Distance de transmission des commandes :	Jusqu'à 1,6 km (1 mile) (Conditions optimales)	Voltage/capacité de la batterie Li-ion intégrée :	3,6 V 8700 mAh 31,32 Wh Li-ion
Bande de fréquence de la liaison vidéo :	WiFi 5,8 GHz		

POSITIONNEMENT AVANT LE DÉCOLLAGE

MISE EN GARDE: Faites toujours fonctionner le TYPHOON H dans des zones dégagées (environ 930 mètres carrés/10 000 pieds carrés ou plus) sans personne, véhicule, arbre ni autre obstacle. Ne le faites jamais voler près ou au-dessus de foules, d'aéroports ou de bâtiments.



N'essayez jamais de faire fonctionner le TYPHOON H près de hauts bâtiments/obstacles qui n'offrent pas une vue dégagée du ciel (dégagement minimum de 100°). Veillez à placer le Typhoon H sur une surface plane et stable avant d'allumer le poste au sol et le drone.



REMARQUE IMPORTANTE: TENEZ-VOUS À UNE DISTANCE D'ENV. 8 MÈTRES (26 PIEDS) DERRIÈRE LE TYPHOON H.

REMARQUE: Il est recommandé aux pilotes de décoller le drone en mode Angle. Si vous décollez en mode Smart, veillez à vous tenir à une distance de 10 mètres (32,8 pieds) derrière le drone.

REMARQUE: Pour une meilleure performance, dirigez l'antenne patch 5,8 GHZ vers le drone.

CHARGEMENT

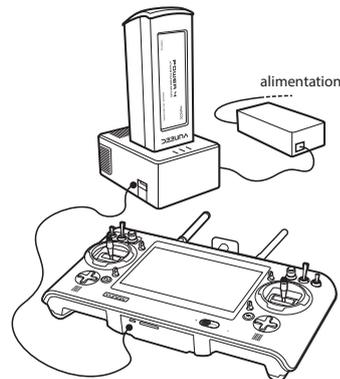
Alimentez le chargeur SC4000-4 sur une prise AC de 100 à 240 V à l'aide de l'adaptateur / alimentation ou d'une prise accessoire / allume-cigare DC de 12 à 16,8 V dans un véhicule à l'aide de l'adaptateur fourni. Branchez la batterie du drone au port de charge comme sur l'illustration. Un voyant vert clignotant indique que le chargeur est sous tension et prêt à charger et un voyant rouge clignotant indique que la batterie est en charge. Il faut compter environ 2,5 heures pour charger une batterie entièrement (si elle n'est pas excessivement déchargée). Un voyant vert fixe indique que la batterie est totalement rechargée.

AVERTISSEMENT: Vous devez respecter scrupuleusement toutes les instructions et mises en garde afin d'éviter tout endommagement et/ou blessure grave car une mauvaise manipulation des batteries Li-ion/LiPo peut entraîner un incendie.

POUR LE POSTE AU SOL ST16

Vous pouvez recharger la batterie du ST16 en utilisant le câble USB fourni, que vous insérez dans le port USB du chargeur. Il faut compter environ 5 heures pour charger une batterie entièrement (si elle n'est pas excessivement déchargée).

MISE EN GARDE: Ne laissez pas la batterie dans le chargeur une fois qu'elle est entièrement chargée.

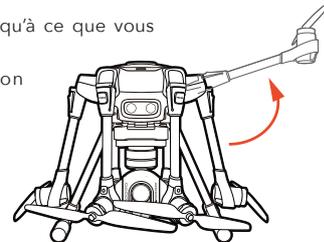
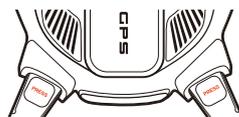


ASSEMBLAGE

ÉTAPE 1 : ASSEMBLAGE DES BRAS

Dépliez les bras du moteur et fixez-les jusqu'à ce que vous entendiez un clic.

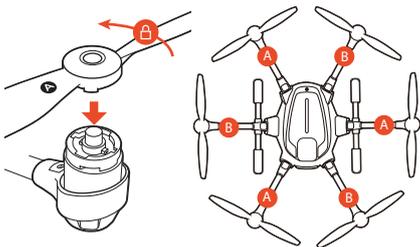
REMARQUE: Appuyez sur le bouton poussoir pour plier les bras du moteur.



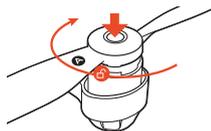
ÉTAPE 2 : INSTALLER LES HÉLICES

IMPORTANT: Veillez toujours à ce que les hélices soient bien installées. Les moteurs sont extrêmement puissants. Autrement dit, toute utilisation non conforme du drone entraîne un risque de dommage matériel ou de blessure grave, voire mortelle.

Fixez les hélices sur les moteurs et repérez le « A » et le « B » indiqués sur les bras du moteur. Ces lettres renvoient aux hélices « A » et « B ». Fixez l'hélice « A » sur le moteur « A » et l'hélice « B » sur le moteur « B », appuyez et faites tourner les hélices dans le sens vers lequel le [A] pointe et les hélices seront verrouillées.



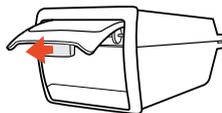
REMARQUE: Pour démonter les hélices, appuyez et maintenez enfoncé le bouton central sur l'hélice et faites-la tourner dans le sens indiqué par le [B].



ÉTAPE 3 : INSTALLER LES BATTERIES DE VOL

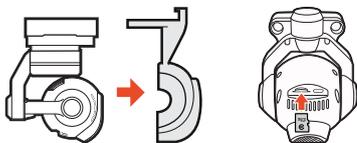
Poussez les batteries dans l'emplacement qui leur est réservé, logo Yuneec vers le haut jusqu'à ce que vous entendiez un clic, ce qui signifie que la batterie est installée correctement.

REMARQUE: Pour retirer la batterie, ouvrez doucement le couvercle de batterie au maximum (de sorte qu'il se retrouve quasiment à l'horizontale par rapport au couvercle du GPS).



ÉTAPE 4 : RETIRER LE CACHE DE PROTECTION ET INSÉRER LA CARTE SD

Retirez soigneusement le cache de protection de l'objectif. Insérez la carte de 16 Go incluse ou n'importe quelle carte micro SD de catégorie 10 (vitesse U3 assurant des rythmes de données de 4K) entre 16 Go et 128 Go.



MARCHE / ARRÊT:

REMARQUE: Allumez TOUJOURS le poste au sol ST16 et laissez-le se lancer AVANT d'allumer le Typhoon H (et éteignez TOUJOURS le Typhoon H AVANT d'éteindre le poste au sol ST16).



Positionnez le Typhoon H sur une surface plane et stable avant de mettre le poste au sol ST16 en marche. Appuyez et maintenez le bouton de mise en marche du Typhoon H. Relâchez le bouton lorsque le drone émet un son de plus en plus fort. NE TOUCHEZ PAS ET NE DÉPLACEZ PAS le Typhoon H AVANT LA FIN DU PROCÉDURE D'INITIALISATION. La caméra nacelle tournera en position frontale.

REMARQUE: Si la LED principale clignote lentement en rouge, l'initialisation a échoué. Vous devez remettre le drone sous tension. Pour éteindre le drone, appuyez et maintenez enfoncé le bouton de mise en marche jusqu'à ce que le drone émette un son de plus en plus faible.

REMARQUE: Après avoir entendu un son de plus en plus fort, le voyant principal clignotera en vert pendant 1 à 2 secondes si la batterie de vol est entièrement chargée, en jaune si elle est à mi-charge et en rouge si la charge est faible.

DÉMARRER / ARRÊTER LES MOTEURS

REMARQUE: Vous pouvez démarrer ou arrêter les moteurs en appuyant sur le bouton MARCHE / ARRÊT uniquement avec un GPS stable ou l'IPS activé, ou avec le GPS éteint.

REMARQUE: Une fois le GPS éteint, l'IPS s'éteint automatiquement et la fonction de positionnement à l'intérieur se désactive.



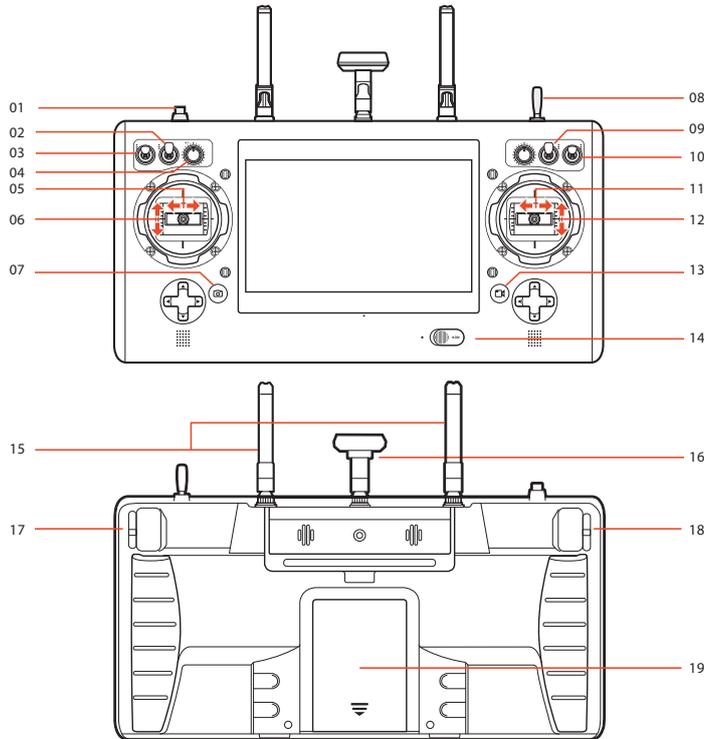
OPTION 1

Appuyez et maintenez enfoncé le bouton MARCHE / ARRÊT pendant environ 3 secondes pour démarrer les moteurs, et pendant env. 2 secondes pour arrêter les moteurs. Reculez environ 8 mètres derrière le Typhoon H et assurez-vous que la station au sol ST16 est en mode Angle. Lorsque le signal GPS correct est obtenu pour le poste au sol ST16 et le Typhoon H, ou l'IPS pour le drone, vous pouvez démarrer les moteurs.

OPTION 2

Avec le GPS du drone et de la station de base ST16 verrouillé, le pilote peut sélectionner l'icône de basculement Caméra / Tâche, et appuyer sur Décollage sur la barre des tâches. Veillez à vous tenir à plus de 5 mètres du drone puis faites glisser l'icône sur l'écran, le drone va décoller et planer à l'altitude par défaut.

COMMANDES DE VOL (MODE SINGLE)



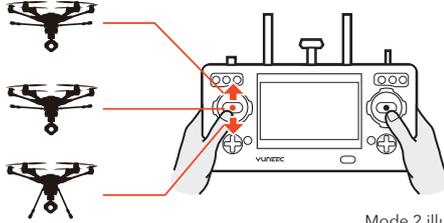
APERÇU GÉNÉRAL DU ST16

- 01 Bouton Marche / Arrêt des moteurs
- 02 Mode Panoramique de la nacelle (mode Suivi / mode Suivi de l'inclinaison contrôlable / mode Global)
- 03 Mode Inclinaison de la nacelle (modes Angle / Vitesse)
- 04 Commande du panoramique de la nacelle
- 05 Commande gouvernail/lacet (modes 2 et 1)
- 06 Commande d'accélération/d'altitude (mode 2)
Commande d'élévation/de tangage (mode 1)
- 07 Bouton prise de photos
- 08 Commande d'atterrissage
- 09 Interrupteur anti-collision
- 10 Interrupteur de sélection du mode de vol
- 11 Commande aileron / roulis (modes 2 et 1)
- 12 Commande d'élévation/tangage (mode 2) Manette d'accélération (mode 1)
- 13 Bouton de marche / arrêt de l'enregistrement vidéo
- 14 Interrupteur
- 15 Antenne
- 16 Antenne patch 5,8 GHz
- 17 Curseur de commande proportionnelle
- 18 Curseur de commande d'inclinaison de la nacelle
- 19 Batterie

ALTITUDE DE MONTÉE MAX.
122 MÈTRES / 400 PIEDS

MAINTENIR L'ALTITUDE

DESCENDRE / ATTERRIRE



Mode 2 illustré

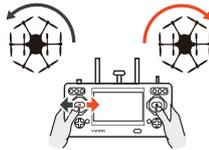
Pour décoller, levez lentement le levier de gauche au-delà de la position centrale. Le Typhoon H décollera et montera lentement (ou levez le levier jusqu'à ce qu'il le fasse). Laissez le levier revenir en position intermédiaire lorsque le Typhoon H atteint l'altitude désirée.

EN VOL (ÉVITEMENT ÉTEINT)

Prenez le temps d'apprendre comment le Typhoon H réagit aux différentes commandes pendant le vol. En mode Smart, le Typhoon H se déplacera toujours dans la direction dans laquelle vous poussez le levier de commande de droite par rapport au pilote, quelle que soit la direction vers laquelle pointe l'avant. En mode Angle (Pilote), le Typhoon H se déplacera dans la direction dans laquelle le levier de commande est poussé par rapport à l'avant du drone (et l'angle de mouvement est déterminé par la distance du levier par rapport à la position intermédiaire).

EN VOL (ÉVITEMENT ACTIVÉ)

En mode Smart, le TYPHOON H se déplacera toujours dans la direction dans laquelle vous poussez le levier de commande de droite. Le TYPHOON H tournera d'abord son nez en fonction de la direction dans laquelle il ira, puis avancera dans cette direction. Le drone évitera les obstacles automatiquement puis volera en fonction de la télécommande. En mode Angle, le drone s'arrêtera devant un obstacle.



IMPORTANT: Si, à n'importe quel moment pendant le vol, vous avez l'impression que le Typhoon H échappe à votre contrôle, relâchez simplement les leviers de commande. Le Typhoon H se mettra automatiquement à niveau et maintiendra sa position (avec un signal / verrouillage GPS adapté et ÉVITEMENT D'OBSTACLE DÉSACTIVÉ) si les deux leviers de commande sont centrés. Vous pouvez aussi activer le mode Home afin que le Typhoon H revienne automatiquement au point de départ et atterrisse.

ATTERRISSAGE - Il existe deux façons de faire atterrir le Typhoon H:

1) Placez le Typhoon H au-dessus de la zone sur laquelle vous voulez atterrir. Abaissez lentement le levier de gauche un peu au-dessous de la position centrale. Le Typhoon H descendra lentement et atterrira. Une fois que le Typhoon H a atterri, appuyez et maintenez le bouton MARCHE / ARRÊT jusqu'à ce que le moteur s'arrête.

REMARQUE: Il est recommandé de désactiver la fonction d'évitement d'obstacle lors de l'atterrissage.

2) Vous pouvez aussi activer le mode Home et le Typhoon H reviendra automatiquement au point de départ et atterrira.

REMARQUE: Une fois que le drone a décollé, le pilote peut rentrer le train d'atterrissage en poussant vers le haut la commande du train d'atterrissage en haut à droite de la station au sol ST16. Veillez à bien remettre la commande vers le bas lorsque vous atterrissez.

REMARQUE: Pendant la phase d'atterrissage du RTH, vous pouvez ajuster le lieu d'atterrissage. Lorsque le drone s'approche du sol, évitez de toucher les commandes car cela peut faire basculer le drone.

AVERTISSEMENT: Atterrissez toujours aussi vite que possible après le premier avertissement de charge de batterie faible ou immédiatement après le deuxième (comme l'indiquent les vibrations et les alarmes sonores de la station au sol ST16, ainsi que la LED d'indication de l'état du moteur en clignotant rapidement). Si, à n'importe quel moment, la tension de la batterie du drone à l'écran est en dessous de 14,1 V, faites atterrir le Typhoon H immédiatement.

REMARQUE: Lorsque le drone envoie le premier avertissement de faible charge, il sortira du mode TASK et les fonctions du mode TASK ne seront pas activées.



APRÈS L'ATTERRISSAGE

REMARQUE: Lorsque le train d'atterrissage est abaissé et que l'évitement (OBS) est activé, le Typhoon H ne peut revenir devant l'obstacle. Lorsque l'obstacle s'avance vers le Typhoon H, le drone ne revient pas automatiquement. Si le drone est commandé par le pilote lorsqu'il vole vers l'obstacle, il s'arrête devant l'obstacle (en mode Angle) ou s'éloigne de l'obstacle (en mode Smart). Éteignez TOUJOURS le Typhoon H AVANT d'éteindre le poste au sol ST16. Puis retirez la batterie du Typhoon H et laissez-la refroidir à température ambiante avant de la recharger.

REMARQUE: Si le signal de la télécommande est perdu, le Typhoon H revient automatiquement au point de départ et conserve sa position (avec un signal / verrouillage GPS adapté) vers la position de départ (sauf en cas de batterie faible).



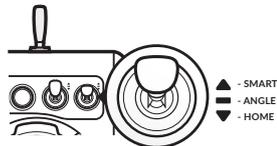
CURSEUR DE CONTRÔLE PROPORTIONNELLE

Le curseur de commande proportionnelle se trouve sur le côté droit du poste au sol ST16 et vous permet de régler les vitesses de montée / descente et de direction. Utilisez la position tordue pour un contrôle doux (mieux adapté pour les débutants, et obligatoire à une altitude comprise entre 1500 et 2500 mètres - 5000 et 8000 pieds - au-dessus du niveau de la mer) et la position lièvre pour un contrôle plus dynamique (mieux adapté pour les pilotes expérimentés, ne peut être utilisé qu'à une altitude inférieure à 1500 mètres au-dessus du niveau de la mer). Ou utilisez une position entre les deux si vous préférez.



MODES DE VOL

Le poste au sol ST16 est doté de 3 modes de vol différents, que vous pouvez sélectionner en utilisant l'interrupteur de mode dans le coin en haut à droite de la manette de droite.



MODE SMART

Lorsque l'interrupteur de sélection du mode de vol est placé vers le haut, le Typhoon H est en mode Smart. Bien que nous conseillions d'apprendre à faire voler le Typhoon H en mode Angle (Pilote) dès que possible, le mode Smart est le meilleur mode pour des pilotes qui commencent à voler et il intègre aussi la fonction de « Follow Me ».

En mode Smart (avec ÉVITEMENT D'OBSTACLE DÉSACTIVÉ), le Typhoon H se déplacera toujours dans la direction dans laquelle vous poussez le levier de commande de droite par rapport au pilote, quelle que soit la direction vers laquelle pointe l'avant/le nez. Donc si vous poussez le levier vers la gauche, le Typhoon H se déplacera toujours vers la gauche, quelle que soit la direction vers laquelle l'avant pointe et même s'il tourne. Ce mode est également utile pour les pilotes qui perdent de vue l'orientation de l'appareil en mode Angle (Pilote).

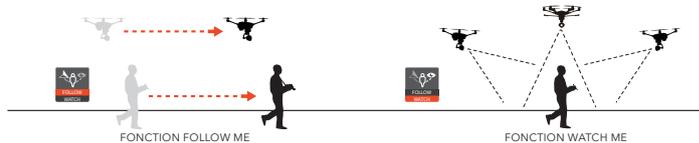
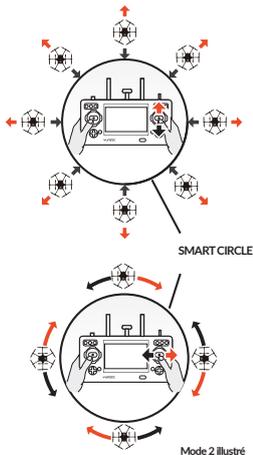
REMARQUE: En mode Smart (avec ÉVITEMENT D'OBSTACLE activé), le TYPHOON H se déplacera toujours dans la direction dans laquelle vous poussez le levier de commande de droite par rapport au pilote. Le TYPHOON H tournera d'abord son nez en fonction de la direction dans laquelle il ira, puis avancera dans cette direction. Le drone évitera les obstacles automatiquement puis volera en fonction de la télécommande.

*CARACTÉRISTIQUES SUPPLÉMENTAIRES DU MODE SMART:

FOLLOW ME

La fonction Follow Me permet au Typhoon H de suivre le pilote en adaptant sa position à la position du poste au sol ST16. Cette fonction est activée lorsque le positionnement du GPS du ST16 est obtenu et que le Typhoon H utilise un signal GPS partagé avec le ST16. Lorsque la fonction Follow Me est activée, le mot « Follow » s'affiche sur fond rouge et l'icône de Suivi [▲] est surlignée en blanc. Le Typhoon H suivra le mouvement du poste au sol ST16 s'il n'y a pas d'autre action du poste au sol ST16. Vous pouvez aussi vérifier l'état du vol lorsque vous utilisez le ST16 et le CGO3+.

IMPORTANT: Lorsque vous activez ÉVITEMENT D'OBSTACLE dans Follow Me / Watch Me, le TYPHOON H évite l'obstacle en suivant le pilote. La distance entre le pilote et le drone peut être plus importante du fait de l'obstacle.



FONCTION WATCH ME

La fonction Watch Me permet à la caméra de suivre la télécommande où qu'elle se trouve et quel que soit son déplacement, car la caméra peut automatiquement modifier son angle en fonction de la télécommande. Habituellement, la fonction par défaut en mode Smart est Follow Me.

Vous pouvez activer la fonction de surveillance (Watch Me) en suivant les étapes suivantes: Bouton Watch Me / Follow Me : En mode Smart, appuyez sur [▲] pour que le Typhoon H bascule entre les fonctions Watch Me et Follow Me. La fonction Follow Me est le paramètre par défaut; l'icône [▲] de Suivi est surlignée en blanc et « Follow » s'affiche sur fond rouge. Si elle n'est PAS DISPONIBLE, cela signifie que le GPS du ST16 n'est pas encore prêt. Merci de patienter.

Appuyez sur [▲] : le mot « Watch » s'affiche en rouge et l'icône de Watch [●] est surlignée en blanc. Le Follow [▲] devient gris et l'arrière-plan de « Follow » devient noir. Cela signifie que la fonction Watch Me est désormais disponible. En mode Watch Me, vous pouvez régler le panoramique de la nacelle à l'aide du bouton de réglage du panoramique sur le ST16.

REMARQUE: Nous recommandons de placer le bouton d'inclinaison en position centrale dans la fonction Watch Me. Le pilote peut aussi changer le sens d'inclinaison de la caméra nacelle en faisant tourner le bouton d'inclinaison.

CERCLE SMART

Dans la plupart des cas, le Smart Circle empêche le Typhoon H de venir à moins de 8 mètres (26 pieds) de vous (tant que vous vous placez à au moins 8 mètres / 26 pieds derrière lui).

GARDIENNAGE VIRTUEL (GEO-FENCE)

Le geo-fence est une « barrière » virtuelle qui empêche le Typhoon H de s'éloigner de plus de 91 mètres (300 pieds). Le geo-fence fonctionne uniquement en mode Smart. Bien qu'il soit possible de modifier cette limite via l'interface, nous recommandons fortement de respecter la limite par défaut.

AVERTISSEMENT: Le mode Smart ne fonctionne que lorsque le Typhoon H est parvenu à obtenir un signal GPS verrouillé. Si vous volez en mode Smart et que le Typhoon H perd le signal GPS, il passe automatiquement en mode Angle (Pilote). C'est pour cette raison que nous vous recommandons d'apprendre à utiliser le mode Angle (Pilote) dès que possible. Autrement, si vous perdez le signal GPS et ne pouvez pas contrôler correctement le Typhoon H en mode Angle (Pilote), le drone peut se crasher ou se perdre.

IMPORTANT: Les dommages causés par un crash ou une perte ne sont PAS couverts par la garantie.

IMPORTANT: La fonction « FOLLOW ME » ne peut pas fonctionner si la station au sol ST16 est connectée à moins de 6 satellites.

REMARQUE: Si le train d'atterrissage n'est pas abaissé en mode Smart et Angle pendant l'atterrissage, le drone ne peut pas descendre à moins de 2 mètres (6,6 pieds) du sol.

REMARQUE: Quand vous coupez le Realsense, la vitesse maximale du TYPHOON H doit être inférieure à 59 km/h. Quand vous activez le Realsense, la vitesse maximale doit être inférieure à 17,7 km/h.

MODE ANGLE

Lorsque l'interrupteur de sélection du mode de vol est placé en position intermédiaire, le Typhoon H est en mode Angle (Pilote).

Le mode Angle (Pilote) est le mode préféré des pilotes de drones expérimentés car le Typhoon H se déplace dans la direction dans laquelle vous poussez le levier de commande par rapport à l'avant du drone. Donc si vous poussez le levier de droite vers la gauche, le Typhoon H bascule à gauche et se déplace vers la gauche. Cela signifie que si l'avant du Typhoon H ne pointe pas vers vous, il se déplacera vers la gauche mais que si l'avant pointe vers vous, le TYPHOON ira vers la droite.

REMARQUE: En mode Angle, le drone s'arrêtera devant un obstacle et la fonction Realsense sera activée.

*CARACTÉRISTIQUES SUPPLÉMENTAIRES DU MODE ANGLE (PILOTE) :

Si les deux leviers de sont au centre, le Typhoon H maintient automatiquement sa position (avec un signal GPS adapté) et conserve son altitude.

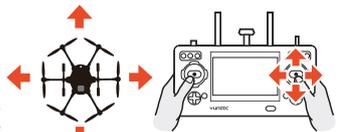
AVERTISSEMENT: Si vous ne contrôlez pas correctement le Typhoon H en mode Angle (Pilote), le drone peut se crasher ou se perdre.

IMPORTANT: Les dommages causés par un crash ou une perte ne sont PAS couverts par la garantie.

Bouton OBSTACLE AVOID (évitement d'obstacles)

Une fois le GPS verrouillé, vous pouvez activer la fonction Realsense dans n'importe quel mode par basculement sauf si le drone descend verticalement à faible vitesse train d'atterrissage abaissé. Lorsque le Realsense est activé, la LED du moteur avant clignote en blanc et l'icône sur l'écran du ST16 reste allumé en vert. Si « OBSTACLE AVOID » est allumé mais qu'il est impossible d'activer la fonction, l'icône s'affiche en jaune.

REMARQUE IMPORTANTE: Les conditions environnementales requises, telles que le suivi du vol, peuvent changer en fonction de la situation. La fonction « OBSTACLE AVOID » n'est activée que lorsque l'icône sur l'écran du ST16 reste allumée en vert.



Mode 2 illustré



REMARQUE: Le Realsense ne détecte que les obstacles à l'avant mais ne peut pas détecter les obstacles latéraux et arrière.

REMARQUE: La vitesse du drone est limitée quand le Realsense est activé.

REMARQUE: Pour obtenir les toute dernières informations au sujet de la fonction « OBSTACLE AVOID », veuillez consulter la page du produit correspondant sur www.yuneec.com ou contactez une agence Yuneec ou un distributeur agréé.

REMARQUE: Il est recommandé de désactiver la fonction d'évitement d'obstacle lors de l'atterrissage. Si le train d'atterrissage est abaissé, le drone ne reculera pas en mode Angle lorsque le Realsense détectera un obstacle.

SYSTÈME DE POSITIONNEMENT EN INTÉRIEUR

En mode Angle, le TYPHOON H activera automatiquement l'IPS ou non. Si le GPS ne peut pas être verrouillé et que la commande de vol active l'IPS, le voyant principal du drone reste allumé en violet et le GPS affiche « en cours de recherche » sur la télécommande, ce qui signifie que l'IPS est activé automatiquement. Parallèlement, il vous est impossible de commuter le drone en mode Smart, Home, Task et OBS AVOID, il reste SEULEMENT en mode Angle même si le bouton de changement de mode est actionné. Quand vous utilisez l'IPS pour verrouiller la position du drone, le TYPHOON H peut aussi planer automatiquement à son altitude actuelle. L'IPS convient particulièrement pour les vols en intérieur ou sans GPS verrouillé.

REMARQUE: Lors d'un vol en intérieur avec IPS activé, le pilote doit faire attention à ne pas voler trop vite.

REMARQUE: Quand vous utilisez l'IPS sans GPS verrouillé, assurez-vous que la lumière intérieure est suffisante. L'IPS peut être incapable de définir la position si le drone vole au-dessus de surfaces très réfléchissantes ou au-dessus d'une surface dont la texture est très redondante (même couleur par exemple).

MODE HOME

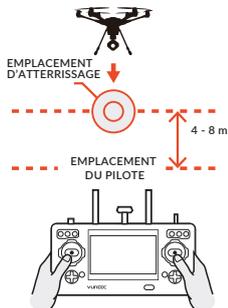
Lorsque l'interrupteur de sélection du mode de vol est placé en position inférieure, le Typhoon H est en mode Home (aussi appelé retour au point de départ).

En mode Home, la connectivité du GPS fait retourner le Typhoon H en ligne droite vers l'endroit où se trouve le pilote et le fait automatiquement atterrir à 4 - 8 m (13 - 26 pieds) du pilote. Cela peut être très utile pour les pilotes débutants qui ne sont pas tout à fait prêts à faire atterrir le Typhoon H eux-mêmes. Cela peut aussi s'avérer utile pour les pilotes qui perdent le sens de l'orientation durant le vol. Activez simplement le mode Home jusqu'à ce que le Typhoon H retourne automatiquement à sa position de départ et une fois que la direction est confirmée, revenez en mode Angle (Pilote). Et si le Typhoon H perd la

liaison avec le poste au sol ST16, il passe automatiquement en mode Home.

REMARQUE: Si le signal de la télécommande est perdu, le Typhoon H revient automatiquement au point de départ et conserve sa position (avec un signal / verrouillage GPS adapté) vers la position de départ sauf en cas de batterie faible.

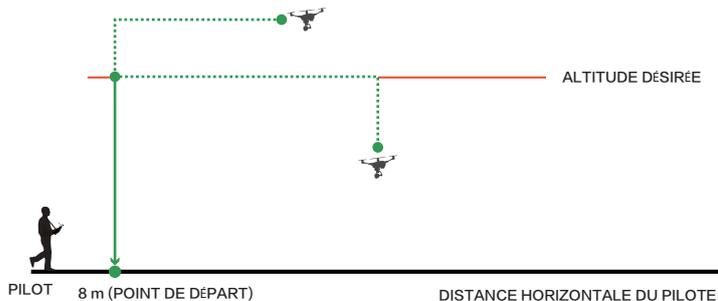
REMARQUE: Si vous activez OBS AVOID en mode Home, le TYPHOON H évite l'obstacle lors de son retour au point de départ. La vitesse de vol (uniquement pour la version Realsense) est limitée.



Avant d'activer le mode Home, appuyez sur le bouton de calibrage des paramètres sur la colonne des tâches de droite. Sélectionnez Altitude du point de départ et indiquez la hauteur désirée avant d'activer le mode Home. Le circuit de vol est le suivant:

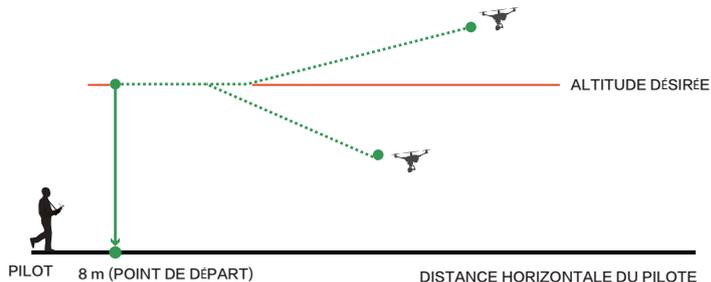
REALSENSE ÉTEINT

1. Si la hauteur de vol du drone est inférieure à l'altitude désirée, il monte d'abord verticalement jusqu'à l'altitude désirée, puis revient à la hauteur actuelle et descend verticalement à 4 - 8 mètres (13 à 26 pieds) du pilote jusqu'à atterrir automatiquement.
2. Si la hauteur de vol du drone est supérieure à l'altitude désirée, il revient à la hauteur actuelle et descend verticalement à 4 - 8 mètres (13 à 26 pieds) du pilote jusqu'à atterrir automatiquement.



REALSENSE ALLUMÉ

1. Si la hauteur de vol du drone est inférieure à l'altitude désirée, il monte jusqu'à l'altitude désirée tout en retournant au point de départ, puis descend verticalement à 4 - 8 mètres (13 à 26 pieds) du pilote jusqu'à atterrir automatiquement.
2. Si la hauteur de vol du drone est supérieure à l'altitude désirée, il descend jusqu'à l'altitude désirée tout en retournant au point de départ, puis descend verticalement à 4 - 8 mètres (13 à 26 pieds) du pilote jusqu'à atterrir automatiquement.



REMARQUE: L'altitude de retour au point de départ par défaut est de 20 m (65,6 pieds). Mais une fois que l'altitude de retour au point de départ est réinitialisée, les dernières données sont enregistrées comme nouvelle altitude de retour par défaut.

REMARQUE: Les utilisateurs peuvent contrôler la hauteur, le roulis et les lacets pendant la descente.

REMARQUE: Une fois le mode Home activé, le drone pointe automatiquement son nez vers le point de départ. Une fois que le drone est arrivé au point de départ et commence à descendre, sa queue pointe vers le pilote.

PRÉCAUTION: Lorsque vous désactivez OBS. AVOID, vous devez être certain qu'il n'y a pas d'obstacles sur le chemin du vol de « Retour au point de départ » ou le Typhoon H pourrait entrer en contact avec eux et s'écraser au sol. Lorsque le Typhoon H est en mode Home, les commandes directionnelles sont limitées. Pour éviter des obstacles, nous vous recommandons de passer en mode Smart ou Angle (puis vous pourrez revenir au mode Home).

AVERTISSEMENT: Le mode Home ne fonctionne que lorsque le Typhoon H est parvenu à obtenir un signal GPS verrouillé. Si le Typhoon H perd le signal GPS, il passe automatiquement en mode Angle (Pilote). C'est pour cette raison que nous vous recommandons d'apprendre à utiliser le mode Angle (Pilote) dès que possible. Autrement, si vous perdez le signal GPS et ne pouvez pas contrôler correctement le Typhoon H en mode Angle (Pilote), le drone peut se crasher ou se perdre.

FONCTIONS SUPPLÉMENTAIRES:

MODES TÂCHES

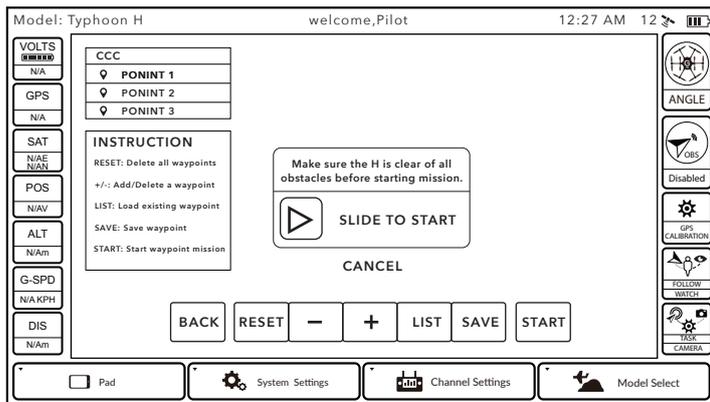
Tapez sur l'icône TÂCHE / CAMÉRA, l'arrière-plan de « TÂCHE » devient orange, puis vous accédez à une nouvelle interface affichant les fonctions : CCC (Caméra à trajectoire courbée), Voyage, POI (Point d'intérêt), ORBIT ME (mise en orbite) et TAKE OFF (Décollage).



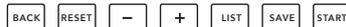
CCC: (Caméra à trajectoire courbée) La fonction de caméra à trajectoire courbée vous permet de créer un trajet invisible pour que le Typhoon H le suive. Une fois que le pilote a défini le point, le Typhoon H vole selon les coordonnées réglées tout en se rappelant de la direction.

Si vous passez du mode INCLINAISON de la caméra nacelle aux modes Suivi et Suivi de l'inclinaison contrôlable, l'angle d'INCLINAISON de la nacelle est réglé selon le même angle que le point auquel la nacelle de la caméra se trouve une fois que le pilote a réglé les points de circuit automatiquement et en continu. Si vous passez du mode INCLINAISON au mode Global, vous pouvez contrôler l'angle de PANORAMIQUE et d'INCLINAISON via le levier d'aileron/élévation.

REMARQUE: La distance directe entre deux points du circuit devra être supérieure à 5 mètres.



Tapez sur CCC pour accéder à la fonction de la caméra à trajectoire courbée.



BACK: Tapez sur RETOUR pour revenir à l'interface précédente.

RESET: Tapez sur RÉINITIALISATION pour supprimer tous les points créés pendant le vol.

- : Tapez « - » pour supprimer le dernier point créé pendant le vol.

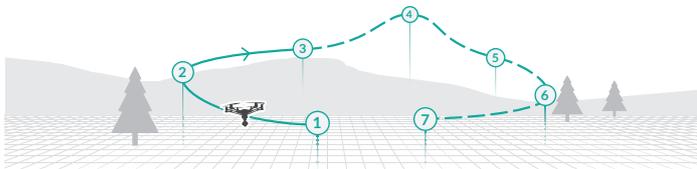
+ : Tapez « + » pour créer un nouveau point en enregistrant la position de vol actuelle.

LIST: Tapez LISTE et tous les trajets précédents s'afficheront sous forme de liste. Vous pouvez supprimer n'importe quel trajet sauvegardé en le faisant glisser vers la gauche.

SAVE: Tapez sur ENREGISTRER et le trajet en cours sera enregistré.

START: Tapez DÉMARRER et faites glisser l'icône. Le Typhoon H reviendra automatiquement au point 1 de son trajet.

[] : Lorsque vous tapez sur [], l'icône devient [▶] et la fonction CCC est mise en pause. Si vous tapez à nouveau dessus, le [▶] devient [], l'appareil continue en mode CCC. Vous pouvez sortir de la fonction en tapant sur l'icône EXIT ou en passant au mode vol.



Si le pilote définit 7 points de trajet comme indiqué, lorsque l'appareil arrive au point de trajet 1, levez légèrement le levier d'accélération et l'appareil volera du point 1 à 7 dans l'ordre. Si vous abaissez légèrement le levier d'accélération, l'appareil volera des points 7 à 1 dans l'ordre.

REMARQUE: Réglez le levier de commande d'accélération pour modifier la hauteur du drone, réglez le levier de commande de l'aileron pour modifier la direction d'orbite du drone.

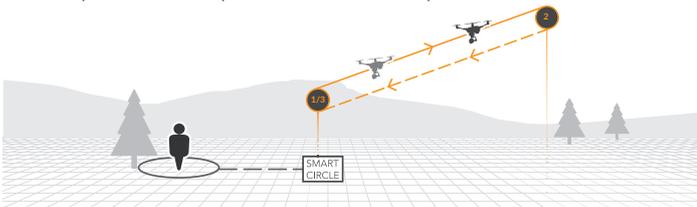


JOUR: La fonction Voyage permet au Typhoon H de prendre le selfie aérien parfait ou toute autre scène beaucoup plus facilement. En fonction des paramètres désirés du pilote, le Typhoon H montera, descendra et reviendra.

Tapez sur VOY pour accéder à la fonction voyage.

START: Sélectionnez VOY et réglez la distance, puis faites glisser le curseur. Le Typhoon H volera vers le haut et prendra une photo.

BACK: Tapez sur RETOUR pour revenir à l'interface précédente.



Si vous faites glisser l'icône, l'interface de la télécommande affiche EXIT et [||]. Si vous tapez sur [||], l'icône devient [►]. La fonction voyage est alors mise en pause. Lorsque le pilote tape à nouveau dessus, le [►] devient [||], l'appareil continue en mode voyage. Vous pouvez sortir de la fonction en tapant sur l'icône EXIT ou en passant au mode vol.

REMARQUE: Lorsque la fonction voyage est activée, la distance de déplacement peut être définie par le pilote.

REMARQUE: La caméra nacelle ne peut être contrôlée lorsque la fonction voyage est activée et restera dans l'angle préalablement réglé. En fonction de l'inclinaison de la caméra, le drone montera et prendra le selfie parfait.

REMARQUE: Le trajet est dans le sens inverse auquel la caméra nacelle fait face.



ORBIT ME: Lorsque la fonction Orbit me est activée, le Typhoon H suit un trajet circulaire autour du pilote. Appuyez sur ORBIT pour accéder à la fonction ORBIT ME.

START: Appuyez sur DÉMARRER et faites glisser l'icône, poussez le levier de l'aileron vers la droite ou la gauche et le Typhoon H volera autour de vous selon un rayon correspondant à la distance entre le point de départ et vous.

BACK: Tapez sur RETOUR pour revenir à l'interface précédente.

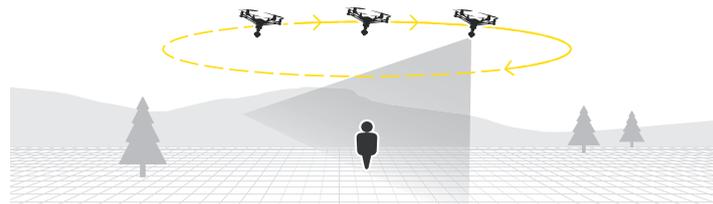
[||]: Lorsque le pilote tape sur [||], l'icône devient [►] et la fonction MISE EN ORBITE est mise en pause. Si vous tapez à nouveau dessus, le [►] devient [||], l'appareil continuera en mode MISE EN ORBITE. Vous pouvez sortir de la fonction en tapant sur l'icône EXIT ou en passant au mode vol.

REMARQUE: Vous pouvez augmenter/réduire le rayon en poussant vers l'avant ou l'arrière le levier de droite. Vous pouvez régler l'inclinaison de la nacelle à l'aide du bouton de réglage d'inclinaison sur le ST16.

REMARQUE: Vous pouvez régler la direction de l'inclinaison de la caméra nacelle à l'aide du bouton de contrôle d'inclinaison de la caméra.

REMARQUE: Si le drone vole trop près du pilote, il augmente automatiquement la distance puis se met en orbite.

REMARQUE: Réglez le levier de commande d'accélération pour modifier la hauteur du drone, réglez le levier de commande de l'aileron pour modifier la direction d'orbite du drone.



POI: Le Point d'intérêt permet au pilote de sélectionner un sujet à mettre en orbite et de faire en sorte que le Typhoon H tourne autour de ce sujet de façon autonome.

CENTER: Appuyez sur CENTRER pour régler la position de vol actuelle du Typhoon H au centre d'un cercle.

START: Appuyez sur DÉMARRER et faites glisser l'icône, poussez le levier de l'aileron vers la droite ou la gauche et le Typhoon H volera autour du centre du cercle selon un rayon correspondant à la distance entre le point de départ et le centre du cercle.

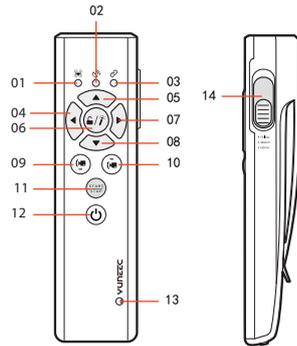
BACK: Tapez sur RETOUR pour revenir à l'interface précédente.

REMARQUE: Vous pouvez augmenter/réduire le rayon en poussant vers l'avant ou l'arrière le levier de droite. Vous pouvez aussi régler la position d'inclinaison de la nacelle en réglant le bouton de contrôle d'inclinaison sur le ST16 (vous pouvez vous reporter à ORBITE pour le réglage d'inclinaison de la caméra).

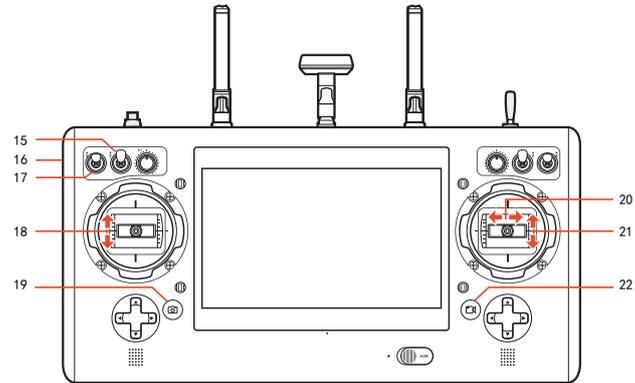
REMARQUE: Réglez le levier de commande d'accélération pour modifier la hauteur du drone, réglez le levier de commande de l'aileron pour modifier la direction d'orbite du drone. [||] Si vous tapez sur [||], l'icône devient [►] et la fonction POI est mise en pause. Si vous tapez à nouveau dessus, le [►] devient [||], l'appareil continuera en mode POI. Vous pouvez sortir de la fonction en tapant sur l'icône EXIT ou en passant au mode vol.



COMMANDES DE VOL (MODE TEAM)



PILOT (WIZARD™)



OPÉRATEUR DE LA CAMÉRA (ST16)

- | | | | | | |
|----|---|----|--|----|---|
| 01 | LED du mode drone | 10 | Bouton d'inclinaison vers le haut (désactivé en mode Team) | 16 | Curseur d'inclinaison de la nacelle en mode Angle d'inclinaison |
| 02 | LED du GPS du Wizard™ | 11 | Bouton marche/arrêt des moteurs | 17 | Mode Inclinaison : |
| 03 | LED d'état du drone | 12 | Bouton de mise en marche du Wizard™ | | - Angle / Vitesse |
| 04 | Bouton tourner / voler vers la gauche | 13 | LED de mise en marche du Wizard™ | 18 | Contrôle de l'inclinaison de la nacelle en mode Vitesse (mode 1) |
| 05 | Bouton Monter / Avancer | 14 | Interrupteur de mode Smart/Angle/Home | 19 | Bouton prise de photos |
| 06 | Bouton Magie | 15 | Mode Panoramique | 20 | Mode Contrôle du panoramique de la nacelle en mode Global / Suivi contrôlable |
| 07 | Bouton tourner / voler vers la droite | | - Suivi (impossibilité de contrôler le panoramique) | 21 | Contrôle de l'inclinaison en mode Vitesse (mode 2) |
| 08 | Bouton Descendre / Reculer | | - Suivi contrôlable | 22 | Bouton de marche / arrêt de l'enregistrement vidéo |
| 09 | Bouton d'inclinaison vers le bas (désactivé en mode Team) | | - Global | | |

MODE TEAM (DEUX stations au sol ST16)

ÉTAPE 1) Activez dans un premier temps la station au sol ST16 d'origine et la nouvelle, puis activez le Typhoon H. Ne le touchez pas avant que l'initialisation soit terminée. Attendez quelques secondes pour que la caméra s'aligne et que tous les systèmes (lien RC et vidéo) soient connectés.

ÉTAPE 2) Tapez sur l'icône « Modèle » sur la nouvelle station au sol ST16, sélectionnez TYPHOON H et si nécessaire appuyez sur « OK » pour accepter les avertissements / alertes qui s'affichent.

ÉTAPE 3) Tapez sur l'icône de paramètres du système [⚙️ Paramètres du système] sur la nouvelle station au sol ST16.

ÉTAPE 4) Appuyez sur l'icône de réglages [⚙️] du ST16 d'origine, puis passez du mode Single au mode Team. Lorsque la LED principale d'état du Typhoon H commence à clignoter en orange, le drone passe en mode Appairage.

ÉTAPE 5) Tapez sur l'icône « Actualiser » du nouveau ST16, sélectionnez le récepteur « SR24_XXXXX » figurant dans la colonne sous « Modèle » et CGO 3P_XXXXX WiFi dans la colonne sous « Caméra », tapez « Bind » (appairer) et le mot de passe « 1234567890 » pour connecter le WiFi puis tapez « OK » une fois que la connexion a été établie.

ÉTAPE 6) Tapez sur le bouton retour [↩️] une fois, vous entendrez deux longs bips signifiant que l'appairage est réussi.

REMARQUE: Une fois l'appairage terminé, le poste au sol ST16 d'original commande la caméra nacelle CGO3+ et le nouveau poste au sol ST16 commande le drone.

REMARQUE: En mode Team, le nouveau ST16 ne peut pas contrôler la direction de panoramique et d'inclinaison de la nacelle.

REMARQUE IMPORTANTE: Le pilote doit d'abord sélectionner « Module Realsense installé » dans la ligne « Autres paramètres » du poste au sol ST16, puis il peut activer le Realsense.

REMARQUE: S'il y a des indications d'erreurs de caméra après le retour à l'interface de commande, vous pouvez accéder à l'interface de sélection de la caméra pour définir et choisir le type de caméra C-GO3 ou C-GO3-PRO, puis tapez sur le bouton retour et revenez à l'interface principale.

Si vous avez besoin de repasser en mode Single, suivez les étapes ci-dessous:

ÉTAPE 1: Appuyez sur l'icône de réglages [⚙️] du ST16 d'origine, puis passez du mode Team au mode Single.

ÉTAPE 2: Lorsque le voyant LED principal du Typhoon H commence à clignoter, le drone passe en mode Appairage.

ÉTAPE 3: Attendez quelques secondes, la télécommande s'appaire alors automatiquement avec la caméra et au drone. Une fois l'appairage réussi, vous entendez deux bips émis par le drone.

MODE TEAM (Wizard™&ST16)

APPAIRER LE TYPHOON WIZARD™ AU TYPHOON H

ÉTAPE 1) Activez dans un premier temps la station au sol ST16, puis activez le Typhoon H. Ne le touchez pas avant que l'initialisation soit terminée. Attendez quelques secondes pour que la caméra s'aligne et que tous les systèmes (lien RC et vidéo) soient connectés.

ÉTAPE 2) Appuyez sur l'icône de réglages [⚙️], puis passez du mode Single au mode Team.

ÉTAPE 3) Lorsque le voyant LED principal commence à clignoter en orange, le drone passe en mode Appairage.

ÉTAPE 4) Appuyez et maintenez le bouton de mise en marche enfoncé jusqu'à ce que la LED du mode du drone reste allumée en bleu. Attendez d'entendre les deux bips émis par le drone avant de relâcher le bouton de mise en marche.

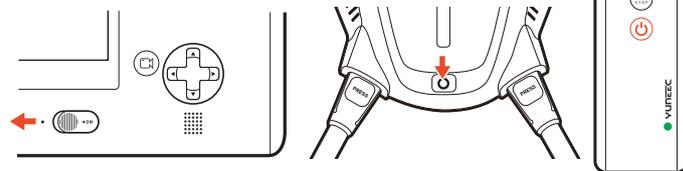
REMARQUE: Lorsque que Typhoon H est en mode Team (Wizard et ST16), le Wizard doit être appairé avec le drone et le poste au sol ST16 doit être appairé avec la caméra. Le mode par défaut du Typhoon H est le mode Single. La station au sol ST16 est appairée avec le drone en usine, elle contrôle à la fois le drone et la caméra nacelle CGO3+. Lorsque vous utilisez le Wizard et le poste au sol ST16 en mode Team, le Wizard contrôle le drone et le poste au sol ST16 commande la caméra nacelle CGO3+.

Si vous avez besoin de repasser en mode Single, suivez les étapes ci-dessous :

ÉTAPE 1) Appuyez sur l'icône de réglages [⚙️] du ST16, puis passez du mode Team au mode Single.

ÉTAPE 2) Lorsque le voyant LED principal commence à clignoter en orange, le drone passe en mode Appairage.

ÉTAPE 3) Attendez quelques secondes, la télécommande s'appaire alors automatiquement avec la caméra et le drone. Une fois l'appairage réussi, vous entendrez deux bips émis par le drone .



FONCTIONS D'ASSOCIATION DE BOUTONS WIZARD

*Lorsque l'une des fonctions d'association est activée, tout vibre une fois (le Wizard vibrera deux fois lors de l'activation de la fonction de suivi d'altitude).

*Pour les quatre dernières fonctions, appuyez sur le bouton orange en premier, puis sur le vert. Relâchez les deux boutons en même temps une fois que la fonction est activée.



Activer / Désactiver la fonction de suivi d'altitude

PRESS - brièvement
LED ✖ - clignote lentement : désactivée



Basculer entre les fonctions Watch Me / Follow Me

PRESS - brièvement
LED ✖ - ● Watch Me ● Follow Me



Sortir / rentrer le train d'atterrissage

PRESS - brièvement



Activer la fonction voler jusqu'à un point

PRESS - brièvement
LED ✖ - bleue fixe



Activer le calibrage de la boussole

PRESS - longtemps
 *Éteignez le WIZARD avant d'appuyer sur cette association de boutons.
LED ⚡ - rose fixe



Accéder au mode d'appairage

PRESS - longtemps
 *Éteignez le WIZARD avant d'appuyer sur ce bouton.
LED ✖ - bleue fixe



Activer la fonction d'évitement d'obstacles

-Éteinte par défaut
PRESS - brièvement
LED ✖ - clignote en blanc et la LED de mode en cours



Désactiver la fonction d'évitement d'obstacles

PRESS - brièvement



Prise de photo

PRESS - brièvement



Démarrer/Arrêter un enregistrement vidéo

PRESS - brièvement
LED ⚡ - clignote : l'enregistrement commence (le GPS du wizard est verrouillé)

RÉTRACTATION DU TRAIN D'ATERRISSAGE

Une fois que le drone décolle, vous pouvez rétracter le train d'atterrissage en appuyant sur les deux boutons [⬅️ ➡️] en même temps. Veuillez à appuyer sur les deux boutons en même temps à nouveau lors de l'atterrissage.



AVERTISSEMENT: Atterrissez toujours aussi vite que possible après le premier avertissement de charge de batterie faible ou immédiatement après le deuxième (LED d'indication de l'état des moteurs qui clignote rapidement).

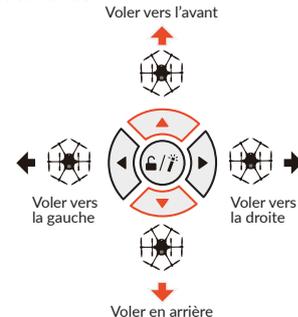
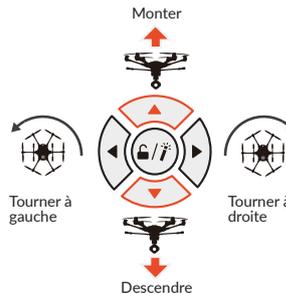
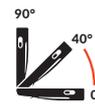
COMMANDES DE VOL

REMARQUE: La distance de sécurité entre le Typhoon Wizard™ et le drone est de 12 m (39 pieds). Le Typhoon Wizard™ peut être contrôlé dans différentes positions. Les boutons de contrôle de direction fonctionnent différemment en fonction des positions du Wizard™.

1) Lorsque vous basculez le Typhoon Wizard™ vers le haut entre 50° et 90°, les fonctions des boutons de contrôle de direction sont les suivantes:



2) Lorsque vous basculez le Typhoon Wizard™ vers le haut entre 0° et 40°, les fonctions des boutons de contrôle de direction sont les suivantes:



REMARQUE: Lorsque le drone vole vers la gauche ou la droite, l'avant du drone ne change pas de direction lorsque le Typhoon Wizard™ bascule de 0° à 40°.

REMARQUE: Pour activer / désactiver la fonction suivi d'altitude, appuyez sur [▲ ▼] en même temps. Pour basculer librement la fonction Surveillance / Suivi, appuyez sur [⬅️ ➡️] en même temps.

FONCTION «POINTER POUR VOLER»

Appuyez et maintenez le bouton Magie sur le Typhoon Wizard™ et le drone volera dans la direction vers laquelle le Typhoon Wizard™ est pointé vers le ciel.

Pour accéder à la fonction «Pointer pour voler»

Lorsque le drone vole, pointez le Typhoon Wizard™ dans une direction, appuyez et maintenez le bouton Magie. Relâchez le bouton Magie lorsque la LED du mode drone reste allumée en bleu et que Typhoon Wizard™ vibre une fois. Ensuite, le drone vole dans la direction vers laquelle le Typhoon Wizard™ pointe. Plus le Typhoon Wizard™ bascule vers 0°, plus le drone s'éloigne du pilote. Reportez-vous au tracé de vol orange ci-dessous. Plus le TYPHOON Wizard™ bascule vers 90°, plus le drone s'éloigne du pilote (reportez-vous au tracé de vol bleu ci-dessous.) Lorsque le Wizard™ bascule à 90°, le drone se rapproche de vous et s'arrête à une distance de sécurité (reportez-vous au tracé de vol noir ci-dessous).

REMARQUE: La hauteur de vol recommandée est de 10 à 20 m (33 à 66 pieds). La fourchette de distance de fonctionnement du Typhoon Wizard™ est de 10 à 50 m (33 à 164 pieds).

Sortir de la fonction « Pointer pour voler »

Lorsque vous êtes dans la fonction « Pointer pour voler », appuyez sur n'importe quel bouton de contrôle de la direction pour sortir de cette fonction. Le drone s'arrêtera de bouger et maintiendra automatiquement sa position (avec un signal GPS adapté/verrouillé) et conservera son altitude.

MODES DE VOL

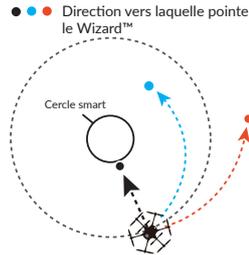
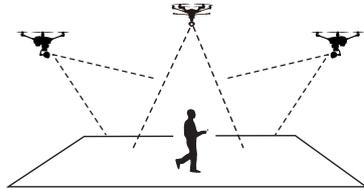
MODE INTELLIGENT

Lorsque l'interrupteur de sélection du mode de vol est placé vers le haut, le drone est en mode Smart. La LED de mode du drone sur le Wizard™ reste allumée en vert.

1) Fonction Watch Me en mode Smart

La fonction Watch Me permet à la caméra de suivre le Typhoon Wizard™ où qu'il se trouve et quel que soit son déplacement car la caméra peut automatiquement modifier son angle en fonction du Wizard™. Vous êtes en mode Surveillance si les LED de mode du drone et du GPS du Wizard™ sont vertes.

Habituellement, la fonction par défaut en mode Smart est la fonction Surveillance lorsque l'on utilise le Wizard.



Le pilote restera toujours dans le cadre où qu'il se déplace.

REMARQUE: En mode intelligent, le geo-fence empêche le drone d'aller plus loin que 90 m (295 pieds). Le geo-fence est une « barrière » virtuelle.

PRÉCAUTION: Toute opération en lien avec la commande des paramètres d'exposition de la caméra s'effectue sur l'application mobile ou le ST16. Vous pouvez télécharger l'application dans Google Play Store ou l'APP Store. Vous pouvez aussi utiliser le Wizard™ pour prendre des photos ou enregistrer des vidéos.

REMARQUE IMPORTANTE: La fonction « Pointer pour voler » ne peut être activée qu'en mode Smart.

REMARQUE IMPORTANTE: Dans le mode Team, la caméra nacelle est commandée par le poste au sol ST16. La caméra nacelle n'est pas capable de pointer vers le pilote automatiquement et vous ne pouvez pas contrôler la direction d'inclinaison. Si vous devez activer la fonction Watch Me en utilisant le Wizard, vous pouvez appairer le Wizard et le drone. Ensuite, il est impossible d'appairer le ST16 avec la caméra de la nacelle en mode Team.

- Appairer UNIQUEMENT le Wizard avec le drone:

ÉTAPE 1) Éteignez le poste au sol ST16 et le Wizard, allumez le drone.

ÉTAPE 2) Penchez le drone vers l'avant à deux reprises (45°) jusqu'à ce que la LED principale clignote en orange rapidement.

ÉTAPE 3) Appuyez et maintenez le bouton de mise en marche du Wizard enfoncé jusqu'à ce que la LED du mode drone reste allumée en bleu.

ÉTAPE 4) Relâchez le bouton de mise en marche du Wizard lorsque vous entendez deux bips.

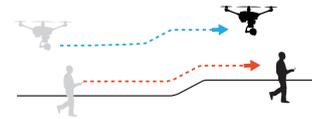
2) Fonction Follow Me (Suivi) en mode Smart

La fonction Suivi permet au drone de suivre le pilote en adaptant sa position à la position du Typhoon Wizard™. Tous les boutons peuvent être contrôlés dans ce mode. Dans la fonction Suivi, le drone suivra le mouvement du Typhoon Wizard™ s'il n'y a pas d'activité supplémentaire sur le Typhoon Wizard™.

Vous pouvez activer la fonction Suivi en suivant les étapes suivantes :

En mode Smart, appuyez sur le [◀▶] rapidement une fois, il est en mode « Suivi » si la LED de mode drone du Wizard™ est jaune et que la LED du GPS du Wizard™ est verte.

REMARQUE: Appuyez sur les boutons [▲▼] en même temps une fois rapidement pour activer la fonction de suivi d'altitude et le drone modifiera sa hauteur en fonction de vous.



AVERTISSEMENT: La vitesse maximale de vol du drone Typhoon H est de 16,5m/s (36,9 MPH). Si le mouvement du pilote est plus rapide, le drone peut se perdre en vol.

AVERTISSEMENT: Une fois que Realsense a été activé, la vitesse du drone est limitée à 5 m/s (11,2MPH). Si le pilote se déplace trop vite, la distance entre le drone et le Wizard peut augmenter.

REMARQUE IMPORTANTE: Un crash N'EST PAS couvert par la garantie.

MODE ANGLE

Lorsque l'interrupteur de sélection du mode de vol est placé en position intermédiaire, le drone est en mode Angle. Lorsque le mode Angle est activé, la LED de mode drone sur le Wizard™ passe au violet fixe. Dans ce mode, le drone se déplace dans la direction dans laquelle le Typhoon Wizard™ est contrôlé par rapport à l'avant du drone. Le drone n'a pas de fonction Suivi ou Surveillance.

REMARQUE: Dans ce mode, la fonction « Pointer pour voler » ne peut être activée.

REMARQUE IMPORTANTE: Dans le mode Angle, il n'est pas conseillé de déplacer le drone à plus de 200 m (656 pieds). Le Wizard™ continuera à vibrer lorsque le drone va à plus de 200 m (656 pieds).

MODE MAISON

Lorsque l'interrupteur de sélection du mode de vol est placé vers le bas, le drone est en mode Home. La LED de mode drone reste allumée en rouge. Pour sortir du mode Home, placez l'interrupteur de mode sur le mode Angle / Smart, le drone s'arrête de bouger et maintient automatiquement sa position (avec un signal / verrouillage GPS adéquat) et maintient son altitude.

En mode Home (avec Realsense éteint), le drone vole tout droit dans la direction de l'emplacement du pilote et atterrit automatiquement à 4 - 8 m (13 - 26 pieds) du pilote.

REMARQUE: Dans ce mode, la fonction « Pointer pour voler » ne peut être activée.

PRÉCAUTION: Ne passez pas en mode Home lorsque vous êtes à proximité d'étendues d'eau.

REMARQUE: Lorsque le mode Home est activé par le Wizard, le drone atterrit doucement automatiquement. Vous pouvez tenir le Wizard vers le haut à 90° et appuyer longuement [▼] pour augmenter la vitesse d'atterrissage.

REMARQUE: En mode Home, le drone évite les obstacles automatiquement avec Realsense activé ou lorsqu'il retourne au point de départ. La vitesse de vol est limitée.



CONTRÔLES DE LA CAMÉRA

MODE SINGLE

CONTRÔLE DE L'INCLINAISON DE LA CAMÉRA NACELLE

Le ST16--S1 est doté d'un interrupteur pour passer en mode Inclinaison de nacelle. Lorsque cet interrupteur est placé en position haute / intermédiaire, la caméra nacelle CGO3+ est en mode Angle. Utilisez le curseur (C) sur la gauche du ST16 pour régler l'inclinaison de la caméra nacelle. Lorsque le S1 est placé vers le bas, la caméra nacelle est en mode Vélocité. Lorsque le curseur (C) est en position intermédiaire, cela signifie que la vitesse est de 0 pour le CGO3+ et qu'il va arrêter de s'incliner vers le haut/bas.

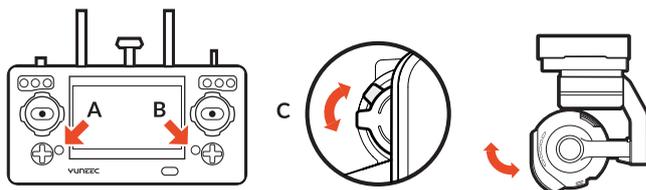
Lorsque le curseur (C) est au-dessus de la position intermédiaire, le CGO3+ commence à s'incliner vers le haut. Lorsque le curseur (C) est en dessous de la position intermédiaire, le CGO3+ commencera à s'incliner vers le bas. La distance entre le curseur (C) et la position intermédiaire détermine la vitesse. Plus la distance est grande, plus la vitesse est élevée.

PRÉCAUTION: Vous DEVEZ arrêter d'enregistrer afin de pouvoir prendre des photos. La capture de la photo prendra environ 1-2 secondes, et vous devrez attendre avant de pouvoir en prendre une deuxième.

PRÉCAUTION: Arrêtez TOUJOURS l'enregistrement vidéo avant d'éteindre le Typhoon H afin d'éviter toute perte de données.

REMARQUE: Uniquement en mode Vélocité, la caméra peut s'incliner vers le haut jusqu'à 15° maximum.

Bouton A = prise de photo **Bouton B** = marche / arrêt de l'enregistrement vidéo



REMARQUE: Une fois que vous passez du mode vidéo (type de caméra C-GO3-Pro) au mode prise de vue, vous pouvez activer la fonction d'exposition prolongée pendant quatre secondes.

CONTRÔLE DE L'INCLINAISON DE LA CAMÉRA NACELLE

Le ST16--S2 est doté d'un interrupteur pour passer en mode Panoramique de la nacelle. Lorsque vous poussez l'interrupteur vers le haut, la caméra nacelle passe en mode Suivi. La commande de panoramique de la caméra sur nacelle est désactivée. La caméra nacelle ajuste sa direction de panoramique en fonction des mouvements du drone. La caméra nacelle ajuste la direction de son panoramique en fonction des mouvements du drone. Lorsque l'interrupteur est en position intermédiaire, la caméra nacelle est en mode Suivi d'inclinaison contrôlable, la caméra nacelle ajuste le sens d'inclinaison en fonction des mouvements du drone. En attendant, alors que la commande de panoramique est active, utilisez le bouton de réglage de panoramique pour régler le sens de panoramique de la caméra nacelle. Lorsque vous poussez l'interrupteur vers le bas, la caméra nacelle passe en mode Global. Le sens de panoramique de la caméra sur support est déterminé indépendamment des mouvements du drone. Utilisez le bouton de réglage de panoramique pour régler le sens de panoramique de la caméra nacelle.



MODE TEAM

CONTRÔLE DE L'INCLINAISON DE LA CAMÉRA NACELLE

Le ST16---S1 est doté d'un interrupteur pour passer en mode Inclinaison de nacelle. Lorsque cet interrupteur est placé en position haute / intermédiaire, la caméra nacelle CGO3+ est en mode Angle. Utilisez le curseur (C) sur la gauche du ST16 pour régler l'inclinaison de la caméra sur nacelle. Lorsque le S1 est placé vers le bas, la caméra nacelle est en mode Vélocité. Lorsque la manette d'élévation est en position intermédiaire, la vitesse du CGO3+ est 0 et celle-ci cesse de s'incliner vers le haut / bas. Lorsque la manette d'élévation est au-dessus de la position intermédiaire, le CGO3+ commence à s'incliner vers le haut. Lorsque la manette d'élévation est en-dessous de la position intermédiaire, le CGO3+ commence à s'incliner vers le bas. La distance entre la manette d'élévation et la position intermédiaire détermine la vitesse. Plus la distance est grande, plus la vitesse est élevée.

REMARQUE: Uniquement en mode Vélocité, la caméra peut s'incliner vers le haut jusqu'à 15° maximum.

REMARQUE: Une fois que le pilote est passé du mode vidéo au mode prise de vue, il peut activer la fonction d'exposition prolongée pendant quatre secondes (type de caméra C-GO3-Pro).

CONTRÔLE DU PANORAMIQUE DE LA CAMÉRA NACELLE

Le ST16---S2 est doté d'un interrupteur pour passer en mode Panoramique de la nacelle. Lorsque vous poussez l'interrupteur vers le haut, la caméra nacelle passe en mode Suivi. La commande de panoramique de la caméra sur nacelle est désactivée. La caméra nacelle ajuste sa direction de panoramique en fonction des mouvements du drone. La caméra nacelle ajuste la direction de son panoramique en fonction des mouvements du drone. Lorsque l'interrupteur est en position intermédiaire, la caméra nacelle est en mode Suivi d'inclinaison contrôlable, la caméra nacelle ajuste le sens de panoramique en fonction des mouvements du drone. Parallèlement, quand la commande de panoramique est active, utilisez la manette d'aileron pour régler le sens de panoramique de la caméra nacelle. Lorsque vous poussez l'interrupteur vers le bas, la caméra nacelle passe en mode Global. Le sens de panoramique de la caméra nacelle est déterminé indépendamment des mouvements du drone. Utilisez la manette d'aileron pour régler le sens de panoramique de la caméra nacelle.

PRENDRE DES PHOTOS ET ENREGISTRER DES VIDEOS

Le ST16 intègre toutes les commandes du CGO3+ afin que vous puissiez prendre facilement des photos et commencer / arrêter un enregistrement vidéo à l'aide des boutons placés sur le ST16.

Pour prendre une photo

Appuyez sur le bouton près du coin en bas à gauche du ST16. Vous entendez un bruit d'obturateur depuis le ST16 et le voyant LED à l'avant du CGO3+ clignote en bleu et vert alternativement une fois. Il faut compter environ 1 à 2 secondes pour prendre une photo et avant de pouvoir en prendre une deuxième.

POUR COMMENCER / ARRÊTER un enregistrement vidéo

Appuyez sur le bouton près du coin en bas à droite du ST16. Vous entendez un signal sonore du ST16 à chaque fois qu'un enregistrement commence/s'arrête. Et pendant l'enregistrement de la vidéo, la LED d'indication à l'avant du CGO3+ clignote en bleu et en vert, et il y a un point rouge près de la durée d'enregistrement sur l'écran du ST16.

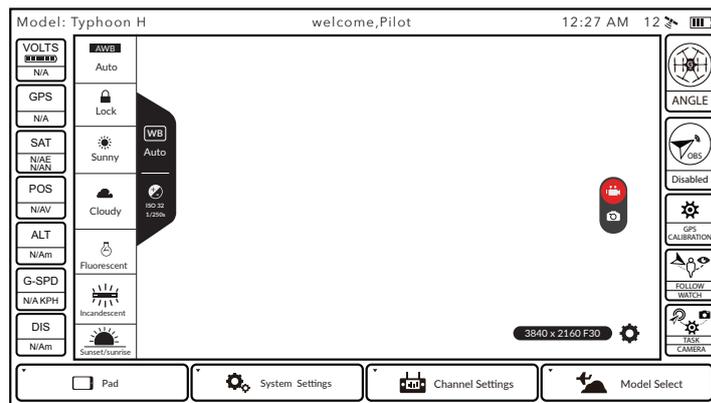
REMARQUE: La caméra CGO3+ Pro est le choix par défaut du ST16. Vous pouvez prendre des photos en mode enregistrement de vidéo. La résolution est déterminée par la résolution vidéo.

PRÉCAUTION: Ne modifiez pas les paramètres lorsque le drone est à plus de 1000 pieds du ST16. Si vous êtes un professionnel de la photo et de la vidéo et souhaitez régler manuellement des paramètres, veuillez suivre les étapes ci-dessous :

ÉTAPE 1) Appuyez sur réglages du système, choisissez sélection de la caméra, appuyez sur C-GO3-Pro, appuyez sur sélectionneur, appuyez sur OK.

ÉTAPE 2) La deuxième colonne à gauche permet de régler les paramètres de la caméra comme l'équilibre des blancs, l'exposition, la vitesse d'obturation et les ISO, etc.

ÉTAPE 3) Appuyez sur le bouton de réglage de la caméra dans le mode vidéo; différentes résolutions vidéo sont disponibles.



RÉGLAGE DES PARAMÈTRES DE LA CAMÉRA

Dans le menu [], vous pouvez choisir un mode différent en fonction de la situation. Si vous tapez sur [], la caméra ajustera automatiquement le paramètre en fonction de la lumière. Si vous tapez sur le bouton [], le paramètre en cours est verrouillé.

Dans le menu [], vous pouvez régler manuellement ou automatiquement l'exposition et la vitesse d'obturation.

REMARQUE: Pour régler manuellement la vitesse d'obturation et les ISO, tapez sur l'icône [] et vous pourrez appuyer sur Auto [] pour passer à M [].

REMARQUE: En mode prise de vue, la résolution est de 12 400 000. Dans le mode enregistrement de vidéo, la résolution doit être appliquée lors de la prise de photos.

PRÉCAUTION: Arrêtez TOUJOURS l'enregistrement vidéo avant d'éteindre le Typhoon H/CGO3+ afin d'éviter toute perte de données. Si vous éteignez accidentellement le Typhoon H/CGO3+ avant d'arrêter d'enregistrer, réinsérez la carte micro SD (si vous l'avez retirée) et rallumez le système. Attendez jusqu'à ce que la LED de la caméra reste allumée en vert, indiquant que le dernier fichier vidéo a été récupéré.

PRÉCAUTION: Lorsque vous passez en mode capture de photos, l'enregistrement vidéo est désactivé. Vous DEVEZ basculer en enregistrement vidéo pour commencer à enregistrer des vidéos. En mode vidéo, la prise de photos (bouton A) est accessible. La résolution est déterminée par la résolution vidéo. Dans ce mode, vous pourrez prendre des photos.

FONCTION GPS

Lors d'un vol en extérieur, le Typhoon H a besoin d'un signal / verrouillage GPS approprié pour démarrer les moteurs et voler, veuillez l'utiliser dans des espaces à ciel ouvert exempt de personnes, véhicules et autres obstructions. Et afin d'obtenir un signal GPS adapté, il est crucial que l'antenne GPS installée sur le Typhoon H ait toujours une vue dégagée du ciel (dégagement de 100° minimum nécessaire).

REMARQUE: Si la commande de vol active l'IPS à l'intérieur, la LED d'indication principale du drone reste allumée en violet et vous pourrez ensuite démarrer les moteurs.

REMARQUE: Quand vous utilisez l'IPS sans GPS verrouillé, assurez-vous que la lumière intérieure est suffisante. L'IPS peut ne pas bien fonctionner si le drone vole au-dessus de surfaces très réfléchissantes ou au-dessus d'une surface dont la texture est très redondante (même couleur par exemple).

REMARQUE: Lorsque vous volez en intérieur avec l'IPS, l'évitement d'obstacles, le mode Smart et le mode Home sont désactivés.

AVERTISSEMENT: Lorsque vous utilisez le GPS en extérieur, n'essayez PAS de voler près de ou entre de hauts bâtiments / obstacles, près de/sous une végétation dense ou des structures. N'ESSAYEZ PAS de voler dans un endroit connu pour avoir

une mauvaise couverture GPS. NE DÉACTIVEZ PAS le GPS sauf si vous pouvez contrôler correctement le Typhoon H en mode Angle (Pilote) sans assistance GPS ou IPS et acceptez l'ENTIÈRE responsabilité des éventuels crashes et pertes en vol. Si le Typhoon perd le signal/verrouillage GPS pendant qu'il vole haut dans le ciel, il ne peut voler qu'en mode Angle (Pilote) ; le mode Smart, évitement d'obstacle et le mode Home, ainsi que les fonctions associées, ne fonctionnent plus. Et la LED d'indication principale et la LED sous les moteurs clignotent trois fois par seconde puis reste éteinte pendant une seconde si le Typhoon perd le signal GPS (ou si le GPS a été éteint).

Si le signal GPS est récupéré (après 5-10 secondes de signal suffisant reçu), le mode Smart et le mode Home fonctionnent à nouveau.

AVERTISSEMENT: La perte du signal GPS peut avoir pour conséquence un crash ou une « perte en vol ».

IMPORTANT: Les dommages causés par un crash ou une perte ne sont PAS couverts par la garantie.

ZONES D'INTERDICTION DE VOL

Avec un signal GPS correct, il sera impossible de démarrer les moteurs, de faire décoller ou voler le Typhoon H dans des « zones d'exclusion de vol » dans un rayon de 6,4 km (4 miles) autour des principaux aéroports.

REMARQUE: Si le drone vole près du sol et perd le signal GPS, l'IPS peut aider le drone à voler. Après l'activation de l'IPS, la LED restera allumée en violet et l'évitement d'obstacles, les mode Smart et le mode Home seront désactivés.

DÉSACTIVER LE GPS

AVERTISSEMENT: Le mode Smart et le mode Home et les fonctions associées ne fonctionnent que lorsque le GPS est activé et que le Typhoon H reçoit un signal GPS correct. Si vous désactivez/éteignez le GPS, le Typhoon H ne peut voler qu'en mode Angle (Pilote). Si vous ne contrôlez pas correctement le Typhoon en mode Angle (Pilote), le drone peut se crasher ou se perdre.

REMARQUE: L'IPS s'éteint lorsque le GPS s'allume ; n'éteignez pas le GPS si vous avez besoin de l'IPS pour voler en intérieur.

IMPORTANT: Les dommages causés par un crash ou une perte ne sont PAS couverts par la garantie.

Nous ne conseillons pas spécialement de désactiver le GPS pour quelque question que ce soit, surtout si vous êtes un pilote inexpérimenté. Cependant, si vous êtes un pilote expérimenté capable de bien contrôler le Typhoon H en mode Angle (Pilote), vous pouvez désactiver / éteindre le GPS. NE DÉACTIVEZ PAS/n'éteignez pas le GPS sauf si vous assumez l'ENTIÈRE responsabilité des crashes et des « pertes en vol ».

IMPORTANT: À chaque fois que vous allumez le Typhoon H, le GPS est actif / allumé par défaut (même si vous avez désactivé le GPS la dernière fois qu'il était allumé).

Une fois que le poste au sol ST16 et le CGO3 sont correctement reliés, appuyez sur l'icône de calibrage du GPS, puis tapez sur l'interrupteur GPS pour l'éteindre.

CRÉATION D'UN NOUVEAU MODÈLE

PRÉPARATION DU ST16

ÉTAPE 1) Allumez la station au sol ST16, puis tapez sur « Sélection du modèle » et, si nécessaire, appuyez sur « OK » pour accepter les avertissements / alertes qui s'affichent. Tapez sur le bouton « Appairer ».

ÉTAPE 2) Appuyez sur le nouveau modèle et sélectionnez « Créer un modèle », puis choisissez « Type », sélectionnez le « Typhoon H ».

ÉTAPE 3) Saisissez le nom du modèle et tapez sur l'icône ci-dessus [].

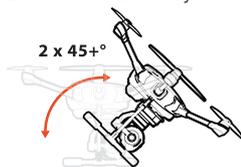
ÉTAPE 4) Sélectionnez la photo du TYPHOON H, puis tapez sur « Enregistrer ».

ÉTAPE 5) Accédez au modèle nouvellement créé, puis tapez sur « Paramètres du système ».

APPAIRER LE TYPHOON H

ÉTAPE 1) Allumez le drone et attendez jusqu'à ce que l'initialisation soit terminée.

ÉTAPE 2) Penchez le TYPHOON H vers l'avant à deux reprises (45°) jusqu'à ce que la LED principale clignote en orange rapidement.



ÉTAPE 3) Appuyez sur le bouton « Rafraîchir » sur l'écran.

ÉTAPE 4) Sélectionnez le récepteur « SR24_XXXXX » figurant dans la colonne sous « Modèle » et CGO 3P_XXXXX WiFi figurant dans la colonne sous « caméra » sur le poste au sol ST16. Tapez « Appairer » puis saisissez le mot de passe « 1234567890 » pour connecter le WiFi et tapez « OK » une fois que la connexion a été établie.

ÉTAPE 5) Appuyez sur le bouton « Retour » pour retourner à l'écran principal, vous entendrez deux longs bips. Les données de vol s'afficheront à l'écran.

REMARQUE: Vous pouvez aussi copier un modèle pour appairer un nouveau drone en pressant longuement l'icône du modèle initial et en appuyant sur « Copier ». Puis répétez les étapes ci-dessus.

REMARQUE: Si un message d'erreur apparaît au sujet du mode de caméra, tapez sur OK et vous accéderez au mode caméra, choisissez l'interface automatiquement. Sélectionnez C-GO3 ou C-GO3-Pro, puis appuyez sur le bouton Retour pour revenir à l'interface de commande.

INSTRUCTIONS INTERFACE UTILISATEUR

PRÉCAUTION: Retirez toutes les hélices avant d'utiliser l'interface utilisateur.

ÉTAPE 1) Téléchargez l'installation de l'interface utilisateur du TYPHOON H sur notre site officiel : www.yuneec.com

ÉTAPE 2) Dézippez et installez le fichier.

ÉTAPE 3) Double-cliquez sur l'icône [].

ÉTAPE 4) Éteignez le poste au sol ST16. Allumez le TYPHOON H et utilisez le câble USB pour raccorder le drone et l'ordinateur. L'interface affichera automatiquement les informations du capteur et vous verrez toutes les données à l'écran.

FONCTION 1:

État et test du contrôleur de vitesse

ÉTAPE 1) Cliquez sur « Activer le test », puis « J'ai enlevé les hélices et le test du moteur peut se faire sans danger », tapez « OUI ».

ÉTAPE 2) Tous les moteurs deviendront rouges dans le coin supérieur droit de l'interface. Déplacez votre souris sur l'hélice que vous voulez faire tourner et cliquez dessus, le moteur tournera ensuite.

REMARQUE: Si vous appuyez et maintenez la pression, le moteur tournera en continu. Vous pouvez aussi cliquer sur le bouton « TOUS TOURNENT » pour faire tourner tous les moteurs en même temps.

FONCTION 2:

Paramètres

Vous pouvez redéfinir le geo-fence et la limite de hauteur en ajustant les données dans la colonne « Nouvelle valeur » puis vous pouvez saisir les nouvelles données dans la commande de vol en cliquant sur le bouton « Mettre à jour ».

REMARQUE: Bien que les données puissent être modifiées par le pilote, nous conseillons de conserver les paramètres par défaut.

FONCTION 3:

Informations du GPS

Vous pouvez vérifier la puissance du signal et les satellites disponibles en fonction du graphique et des informations plus détaillées en dessous de celui-ci.

FONCTION 4:

Informations sur l'appareil

Vous pouvez obtenir des informations sur la version de l'interface utilisateur, le firmware, le type de véhicule et l'ID.

REMARQUE: Lorsque le drone est raccordé avec l'ordinateur, vous ne pouvez pas éteindre le drone.

CALIBRAGE

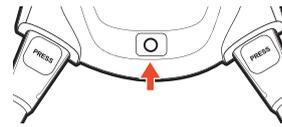
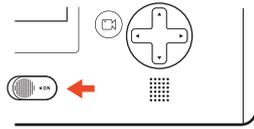
CALIBRAGE DE LA BOUSSE

PRÉCAUTION: Ne calibrez pas la boussole dans un parking fermé, près de bâtiments ou de routes qui contiennent du métal. Pour une performance optimale, ne calibrez le Typhoon H que dans des espaces dégagés, loin des lignes électriques et des autres structures métalliques ou bâtiments en béton.

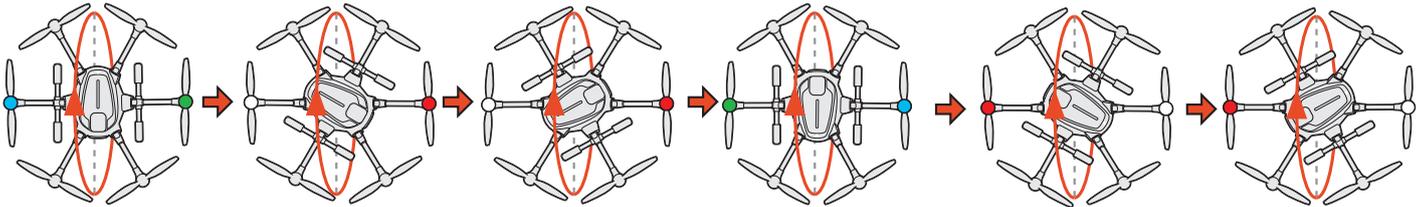
REMARQUE: Veillez à effectuer le calibrage de la boussole à au moins 11 pieds de distance du téléphone portable le plus proche ou de tout autre appareil électronique afin de garantir un calibrage correct.



ÉTAPE 1) Allumez d'abord le poste au sol ST16, puis le drone, et veillez à ce qu'ils soient correctement connectés. S'ils ne sont pas bien connectés, les données de télémétrie ne s'afficheront pas à l'écran.



ÉTAPE 2) Tapez sur l'icône GPS CALIBRATION sur l'écran du ST16 et choisissez COMPASS (boussole).



ÉTAPE 3) Levez le cadre du Typhoon H en le maintenant droit et à plat. Lorsque les LED des deux moteurs commencent à clignoter en bleu et vert séparément comme sur l'illustration, tournez-le vers l'avant tel que cela est indiqué par la flèche rouge du dessus jusqu'à ce que les deux LED s'éteignent.

ÉTAPE 4) Lorsque les LED des deux moteurs commencent à clignoter en blanc et rouge séparément comme sur l'illustration, tournez le drone sur 60° vers la gauche puis tournez-le vers l'avant tel que cela est indiqué par la flèche rouge sur le dessus jusqu'à ce que les LED s'éteignent.

ÉTAPE 5) Lorsque les LED des deux moteurs commencent à clignoter en blanc et rouge séparément comme sur l'illustration, tournez le drone sur 60° vers la gauche à nouveau puis tournez-le vers l'avant, tel que cela est indiqué par la flèche rouge sur le dessus jusqu'à ce que les LED s'éteignent.

ÉTAPE 6) Lorsque les LED des deux moteurs commencent à clignoter en vert et bleu séparément, tournez le drone sur 60° vers la gauche à nouveau, puis tournez-le vers l'avant, tel que cela est indiqué par la flèche rouge sur le dessus jusqu'à ce que les LED s'éteignent.

ÉTAPE 7) Lorsque les LED des deux moteurs commencent à clignoter en rouge et blanc séparément, tournez le drone sur 60° vers la gauche à nouveau, puis tournez-le vers l'avant, tel que cela est indiqué par la flèche rouge sur le dessus jusqu'à ce que les LED s'éteignent.

ÉTAPE 8) Lorsque les LED des deux moteurs commencent à clignoter en rouge et blanc séparément, tournez le drone sur 60° vers la gauche à nouveau, puis tournez-le vers l'avant, tel que cela est indiqué par la flèche rouge sur le dessus jusqu'à ce que les LED s'éteignent.

Si le calibrage a réussi, toutes les LED d'indication d'état clignotent continuellement, la LED d'indication d'état principale reste allumée en vert et les commandes de vol redémarrent. Vous le saurez en entendant un son spécifique, le même que vous entendez lorsque vous allumez le système.

IMPORTANT: Si le calibrage de la boussole a échoué, l'indicateur du statut LED principal sera blanc fixe et vous devrez recommencer la procédure de calibrage. Si le calibrage continue d'échouer, soit le lieu de calibrage est inapproprié, soit la boussole est défectueuse. Veuillez contacter votre centre de réparation Yuneec.

CALIBRAGE DE LA CAMÉRA NACELLE

ÉTAPE 1) Placez le TYPHOON H sur une surface plane et stable. Allumez le poste au sol ST16 et le drone et attendez jusqu'à ce que le RC et le WiFi soient connectés.

ÉTAPE 2) Veillez à ce que le mode Inclinaison et Panoramique soient activés vers le haut, puis tapez sur le bouton « calibrage du GPS » et choisissez le « CALIBRAGE DE LA NACELLE ».

ÉTAPE 3) La caméra nacelle se calibrera automatiquement. Attendez que la caméra s'aligne sur les 3 axes et ne bougez plus pour que le calibrage de la nacelle se termine.

REMARQUE: La totalité du calibrage prend de 2 à 3 minutes. Pendant la procédure de calibrage, ne touchez pas et ne déplacez pas le drone.

CALIBRAGE DE L'ACCÉLÉROMÈTRE

ÉTAPE 1) Placez le TYPHOON H sur une surface plane et stable. Allumez le poste au sol ST16 et le drone et attendez jusqu'à ce que le RC et le WiFi soient connectés.

ÉTAPE 2) Veillez à ce que l'interrupteur du MODE VOL soit en position intermédiaire. Tapez sur le bouton de Calibrage du GPS et choisissez « ACCÉLÉROMÈTRE ».

ÉTAPE 3) Laissez le drone planer pendant la procédure de calibrage. Pendant le calibrage, la LED principale clignote en rouge, vert et bleu lentement au début, puis les moteurs démarrent et le drone décolle et la LED clignote rapidement ensuite. Lorsque la LED clignote lentement, faites atterrir le drone et arrêtez les moteurs. Si le calibrage réussit, le drone redémarrera automatiquement. Vous reconnaîtrez cela quand vous entendrez un son de plus en plus fort.

REMARQUE: Vous devez procéder au calibrage de l'accéléromètre en l'absence de vent.

IMPORTANT: Si le calibrage de la boussole a échoué, la LED d'indication principale reste allumée en blanc et vous devrez recommencer la procédure de calibrage. Si le calibrage continue d'échouer, soit le lieu de calibrage est inapproprié, soit la boussole est défectueuse. Veuillez contacter votre centre de réparation Yuneec.

MISE À JOUR

MISE A JOUR DU POSTE AU SOL ST16

ÉTAPE 1) Téléchargez le document de mise à jour du firmware et dézippez-le. Copiez le document du firmware sur la carte Micro SD.

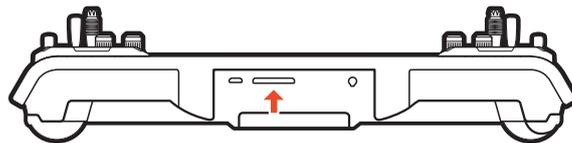
ÉTAPE 2) Insérez la carte Micro SD dans le poste au sol ST16 et allumez le poste au sol.

ÉTAPE 3) Tapez sur le bouton « Paramètres du système » et si nécessaire, appuyez sur « OK » pour ignorer une alarme/un avertissement qui s'affiche.

ÉTAPE 4) Tapez sur « Au sujet du contrôleur » et appuyez sur « MISE À JOUR » dans la colonne du ST16 et la mise à jour s'effectuera automatiquement.

REMARQUE: Une fois la procédure de mise à jour terminée, le poste au sol ST16 redémarrera automatiquement.

REMARQUE: Veillez à ce que le ST 16 soit entièrement chargé pour terminer la procédure de mise à jour.



MISE À JOUR DU DRONE TYPHOON H

ÉTAPE 1) Téléchargez le document de mise à jour du firmware et dézippez-le. Copiez le document du firmware sur la carte Micro SD.

ÉTAPE 2) Insérez la carte Micro SD dans leCGO3 + et allumez le poste au sol ST16 et le TYPHOON H.

ÉTAPE 3) Attendez que toutes les connexions soient établies. Tapez sur le bouton « Paramètres du système » et si nécessaire, appuyez sur « OK » pour ignorer une alarme / un avertissement qui s'affiche.

ÉTAPE 4) Tapez sur « Au sujet du contrôleur » et appuyez sur « MISE À JOUR » dans la colonne du TYPHOON H et la mise à jour se fera automatiquement.

REMARQUE: Une fois que la procédure de mise à jour est terminée, le poste au sol ST16 affiche des messages pour redémarrer le TYPHOON H manuellement.

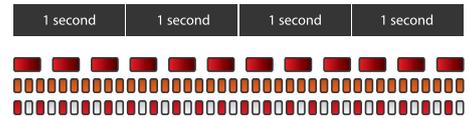
LED D'INDICATION D'ÉTAT

LED D'INDICATION D'ÉTAT PENDANT LE DÉMARRAGE

LED d'indication d'état principale

- Échec de l'initialisation
 - Le drone est en mode « Appairage »
 - Le drone se situe dans une zone d'exclusion aérienne.*
- * Veuillez lire le manuel d'instructions pour plus d'informations au sujet des zones d'exclusion aérienne.

- Pulsation en rouge (3 fois par seconde)
- Clignote en orange très rapidement (10 fois par seconde)
- Clignote en rouge et blanc rapidement (5 fois par seconde)

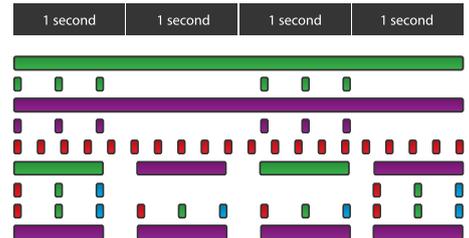


LED D'INDICATION D'ÉTAT AVANT/PENDANT LE VOL

LED d'indication d'état principale

- Le drone est en mode Smart avec verrouillage du GPS.
- Le drone est en mode Smart sans GPS verrouillé.
- Le drone est en mode Angle avec GPS ou IPS verrouillé.
- Le drone est en mode Angle sans GPS ou IPS verrouillé.
- Le drone est en mode Home.
- Accédez à la fonction Tâche.
- Premier avertissement de niveau de batterie faible
- Deuxième avertissement de niveau de batterie faible
- GPS désactivé

- Reste allumée en vert
- Clignote en vert (3 fois par seconde) puis s'éteint (pendant 1 seconde)
- Reste allumée en violet
- Clignote en vert (3 fois par seconde) puis s'éteint (pendant 1 seconde)
- Clignote en rouge rapidement (5 fois par seconde)
- Clignote en vert et violet lentement (1 fois par seconde)
- Clignote en rouge, vert et bleu toutes les 3 secondes
- Clignote en rouge, vert et bleu de façon continue
- Clignote en violet (1 clignotement par seconde)



REMARQUE: Un clignotement en blanc entre LED fixe du mode de vol indique qu'il y a assez de satellites pour la Surveillance / Suivi.

LED d'indication d'état sous le moteur

- Avertissement de batterie faible

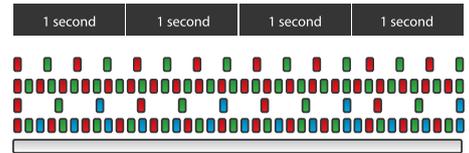
- Clignote rapidement (5 fois par seconde)

LED D'INDICATION D'ÉTAT DES MODES DE CALIBRAGE

LED d'indication d'état principale

- Vous êtes en mode calibrage de la boussole.
- Le calibrage de la boussole a commencé.
- Vous êtes en mode calibrage de l'accéléromètre.
- Le calibrage de l'accéléromètre a commencé.
- Échec du calibrage

- Clignote en rouge et vert lentement (2 fois par seconde)
- Clignote en rouge et vert rapidement (5 fois par seconde)
- Clignote en rouge, vert et bleu lentement (1 fois par seconde)
- Clignote en rouge, vert et bleu rapidement (3 fois par seconde)
- Reste allumée en blanc



LED D'INDICATION D'ÉTAT DE LA CAMÉRA COG3+

- Pas de carte T ou Mémoire de la carte T pleine
- Erreur de WiFi
- WiFi initialisé
- WiFi connecté
- Enregistrement vidéo ou prise de photos

- Clignote en jaune
- Clignote en rouge
- Clignote en vert
- Reste allumée en vert
- Clignote en vert, bleu lentement



LED D'ÉTAT DU Wizard™

LED du mode drone

- Mode intelligent : LED verte fixe
- Fonction de surveillance : LED verte fixe
- Fonction de suivi : LED jaune fixe
- Mode Angle : LED violette fixe
- Mode Home : LED rouge fixe
- Fonction « Pointer pour voler » activée : LED bleue fixe
- ✱ Évitement d'obstacle activé : LED clignotant en blanc
- Fonction de suivi d'altitude désactivée : la LED clignote lentement

LED du GPS du Wizard™

- GPS verrouillé : LED verte fixe.
- ✱ Le LED d'enregistrement vidéo clignote en vert toutes les secondes (le GPS du Wizard étant verrouillé).

LED d'état du drone

- Dysfonctionnement de communication entre le Wizard™ et le drone: LED rouge fixe
- Perte GPS du drone: LED éteinte
- ✱ Drone dans une zone d'exclusion de vol : la LED clignote alternativement en rouge, vert et bleu
- Batterie pleine LED verte fixe
- ✱ Batterie chargée à 50 %, LED clignotant en vert deux fois toutes les 2 secondes
- ✱ Batterie chargée à 25 %, LED clignotant en vert une fois toutes les 2 secondes
- ✱ Avertissement de faible charge du drone : LED clignotant en rouge rapidement, le Wizard™ vibrant pendant 2 secondes sans s'arrêter

LED de mise en marche du Wizard™ :

- Mise sous tension : LED verte fixe
- Pendant la charge : LED rouge fixe
- Charge terminée : LED rouge éteinte
- Avertissement de faible charge du Wizard™ :
 - ✱ Batterie chargée à 50 % --- LED clignotant en vert deux fois toutes les 2 secondes
 - ✱ Batterie chargée à 25 % --- LED clignotant en vert une fois toutes les 2 secondes
 - ✱ Coupure d'alimentation --- LED clignotant en rouge rapidement, le Wizard™ vibrant pendant 2 secondes sans s'arrêter

REMARQUES ET MISES EN GARDE

IMPORTANT: Tous les avertissements et précautions de sécurité, instructions, garanties et autres informations collatérales peuvent faire l'objet de modifications à l'entière discrétion de Yuneec. Pour être au courant des dernières informations, veuillez consulter la page du produit correspondant sur www.Yuneec.com ou contactez une agence Yuneec ou un distributeur agréé.

Les termes spécifiques suivants sont utilisés tout au long de la documentation du produit afin d'indiquer les niveaux de danger potentiels lors de l'utilisation de ce produit.

REMARQUE: Des procédures qui, si elles ne sont pas respectées, comportent des risques de dommages et / ou de blessures.

AVERTISSEMENT: Des procédures qui, si elles ne sont pas respectées, comportent des risques de dommages des biens, de dommages collatéraux et/ou de blessures graves ou une forte probabilité de blessures légères.

AVERTISSEMENT: Lisez la TOTALITÉ du guide de démarrage rapide et du manuel d'instructions afin de vous familiariser avec les caractéristiques du produit avant de l'utiliser. Toute utilisation non-conforme du produit peut entraîner des dommages sur celui-ci, des biens et/ou provoquer des blessures graves.

AVERTISSEMENT: Ceci est un produit de consommation sophistiqué. Il doit être utilisé avec précaution et bon sens et nécessite des compétences mécaniques de base.

Toute utilisation non sécurisée et responsable du produit pourrait endommager le produit, des biens et/ou provoquer des blessures graves. Ce produit ne peut pas être utilisé par des enfants sans la surveillance directe d'un adulte. N'utilisez pas avec des composants non compatibles et ne modifiez pas ce produit en dehors des instructions fournies par Yuneec. Le guide de démarrage rapide et le manuel d'instructions contiennent des instructions de sécurité, fonctionnement et entretien. Il est essentiel de lire et de respecter toutes les instructions et les avertissements avant l'assemblage, la configuration et/ou l'utilisation afin de faire fonctionner le produit correctement et d'éviter tout dommage ou blessure grave.

RECOMMANDATION EN MATIÈRE D'ÂGE: NE CONVIENT PAS À DES ENFANTS DE MOINS DE 14 ANS. CECI N'EST PAS UN JOUET.

PRÉCAUTIONS ET AVERTISSEMENTS DE SÉCURITÉ GÉNÉRAUX

AVERTISSEMENT: L'utilisation non-conforme à l'usage prévu décrit dans le guide de démarrage rapide et le manuel d'instructions peut endommager le produit, un bien et/ou provoquer une blessure grave. Un drone à rotor multiple, une plateforme à approche verticale, un drone, etc. commandé par radio (CR) n'est pas un jouet ! Une mauvaise utilisation peut entraîner une blessure grave ou endommager des biens.

MISE EN GARDE: En tant qu'utilisateur de ce produit, vous êtes entièrement responsable de son fonctionnement d'une façon qui ne mette pas en danger vous et les autres et ne provoque pas de dommages au produit ni aux biens des autres.

- Tenez vos mains, votre visage et les autres parties de votre corps à distance des hélices en rotation/pales du rotor et des autres pièces en mouvement en permanence. Tenez les objets qui pourraient cogner ou s'enrouler à distance des hélices / pales du rotor comme les débris, les pièces, outils, vêtements larges, etc.
- Faites toujours fonctionner votre drone dans des endroits dégagés sans personne, véhicule ni autre obstacle. Ne faites jamais voler près ou au-dessus de foules, d'aéroports ou de bâtiments.
- Afin de garantir le bon fonctionnement et un vol performant en toute sécurité, n'essayez jamais de faire fonctionner votre drone près de bâtiments ou d'autres obstacles qui n'offrent pas une vue dégagée du ciel et peuvent limiter la réception GPS.
- N'essayez pas de faire fonctionner votre drone dans des endroits où se trouvent d'éventuelles interférences magnétiques et / ou radio comme les zones près des tours de diffusion, des stations de transmission électrique, les lignes à haute tension, les orages électriques, etc.
- Maintenez toujours une distance de sécurité dans toutes les directions autour de votre drone afin d'éviter les collisions et/ou les blessures. Ce drone est commandé par un signal radio qui peut subir des interférences de nombreuses sources ne dépendant pas de vous. Les interférences peuvent entraîner une perte de contrôle momentanée.
- Afin de garantir un fonctionnement approprié et en toute sécurité de la fonction d'atterrissage automatique en mode Home, vous devez démarrer les moteurs lorsque le drone est dans une position qui laisse un dégagement d'au moins 3 mètres (10 pieds) autour de lui et obtenir un verrouillage GPS correct.
- N'essayez pas de faire fonctionner votre drone si des composants ou des pièces sont usés et/ou endommagés (y compris entre autres hélices / pales de rotor endommagées, vieilles batteries, etc.).
- N'utilisez jamais votre drone dans de mauvaises conditions climatiques, y compris en cas de fort vent, précipitations, éclairs, etc.
- Faites toujours fonctionner votre drone avec une batterie entièrement chargée. Atterrissez toujours aussi vite que possible après le premier avertissement de charge de batterie faible ou immédiatement après le deuxième (indiqué par les vibrations et les alarmes sonores du transmetteur/poste personnel au sol).
- Faites toujours fonctionner votre drone lorsque la tension de la batterie dans le transmetteur / poste personnel au sol se situe dans une fourchette de sécurité (indiquée par l'indicateur de charge de la batterie sur l'écran du transmetteur/poste personnel au sol).
- Gardez toujours le drone dans votre champ de vision et sous contrôle et laissez le transmetteur / poste personnel au sol sous tension pendant que le drone est allumé.
- Abaissez toujours la manette d'accélération et coupez les moteurs si les hélices / pales du rotor entrent en contact avec de quelconques objets.
- Laissez toujours les composants et les pièces refroidir après utilisation avant de les toucher et de procéder à un autre vol.
- Retirez toujours les batteries après utilisation et conservez-les / transportez-les selon les dispositions correspondantes.
- Évitez d'exposer les composants, pièces électroniques à de l'eau s'ils ne sont pas spécifiquement conçus et protégés pour une utilisation dans l'eau. L'humidité endommage les pièces et composants électroniques.
- Ne placez jamais une partie du drone ou des accessoires, composants ou pièces dans votre bouche car cela pourrait entraîner de graves blessures, voire même la mort.
- Tenez toujours les produits chimiques, petites pièces et composants électroniques à distance des enfants.
- Respectez avec attention les instructions et les avertissements associés à ce drone et aux accessoires, composants ou pièces (y compris entre autres chargeurs, batteries rechargeables, etc.).

PRÉCAUTION: Les commandes électroniques de vitesse (CEV) intégrées au TORNADO ne sont compatibles avec aucun autre produit, et le TORNADO n'est compatible avec aucune autre CEV. L'utilisation de toute autre CEV dans le TORNADO feront s'écraser l'aéronef, entraînant une possible détérioration du produit et d'autres détériorations matérielles et/ou de graves blessures.

MISES EN GARDE ET DIRECTIVES D'UTILISATION DES BATTERIES LIPO

AVERTISSEMENT: Les batteries au polymère de lithium (LiPo) sont beaucoup plus volatiles que les batteries alcalines, NiCd ou NiMH. Vous devez respecter scrupuleusement toutes les instructions et tous les avertissements afin d'éviter tout dommage et/ou blessure grave car une mauvaise manipulation des batteries LiPo peut entraîner un incendie. Lors de la manipulation, du chargement ou de l'utilisation d'une batterie LiPo, vous assumez tous les risques associés aux batteries LiPo. Si vous n'êtes pas d'accord avec les présentes conditions, veuillez rapporter immédiatement le produit complet sans l'avoir utilisé là où vous l'avez acheté.

- Vous devez toujours charger la batterie LiPo dans un endroit sûr, bien aéré et loin de toute matière inflammable.
- Ne chargez jamais la batterie LiPo sans surveillance. Lorsque vous chargez la batterie, vous devez toujours être attentif et surveiller le déroulement de la charge et réagir immédiatement à tout problème éventuel qui pourrait se produire.
- Après le vol / la décharge de la batterie LiPo vous devez la laisser refroidir à température ambiante avant de la recharger.
- Pour charger la batterie vous devez utiliser uniquement le chargeur inclus ou un chargeur compatible avec des batteries LiPo. Le non-respect de ces instructions peut entraîner un incendie endommageant des biens et/ou provoquant une blessure grave.
- Si la batterie LiPo se met à gonfler, arrêtez immédiatement de la charger ou déchargez-la immédiatement. Débranchez rapidement et en toute sécurité la batterie puis placez-la dans un endroit sûr et dégagé, loin de toute matière inflammable, afin de pouvoir la surveiller pendant au moins 15 minutes. Continuer de charger ou décharger une batterie qui a commencé à gonfler peut entraîner un incendie. Une batterie qui a gonflé, même un peu, doit être retirée et ne plus être utilisée.
- Ne déchargez pas excessivement la batterie LiPo. Trop décharger la batterie peut l'endommager et avoir pour conséquence moins de puissance, une durée de vol moindre ou une panne de la batterie. Les cellules LiPo ne doivent pas être déchargées en dessous de 3,0 V chacune en charge.
- Gardez la batterie LiPo à température ambiante et dans un endroit sec pour obtenir les meilleurs résultats.
- Lors du chargement, du transport ou du stockage temporaire de la batterie LiPo, la fourchette de température doit se situer entre 5 à 49° C (40 à 120° F). Ne conservez pas la batterie ni le drone dans un garage ou un véhicule chaud, ni sous la lumière directe du soleil. Si vous le stockez dans un garage ou un véhicule chaud, la batterie peut être endommagée ou même prendre feu.
- Ne laissez jamais les batteries, les chargeurs et alimentations sans surveillance pendant leur utilisation.
- N'essayez jamais de charger des batteries sous faible tension si elles sont gonflées, endommagées ou mouillées.
- Ne laissez jamais des enfants de moins de 14 ans charger les batteries.
- Ne chargez jamais une batterie si un câble a été endommagé ou raccourci.
- N'essayez jamais de démonter la batterie, le chargeur ou l'alimentation.
- Ne faites jamais tomber les batteries, les chargeurs ou les alimentations.
- Inspectez toujours la batterie, le chargeur et l'alimentation avant de charger.
- Veillez toujours à ce que la polarité soit correcte avant de raccorder les batteries, les chargeurs et les alimentations.
- Débranchez toujours la batterie après le chargement.
- Arrêtez tous les processus si la batterie, le chargeur ou l'alimentation ne fonctionne pas correctement.

REMARQUE IMPORTANTE: Il est plus sûr et meilleur pour la longévité de la batterie de la conserver partiellement chargée quelque soit la durée. L'idéal est de stocker la batterie chargée à environ 50 %, mais cela nécessite une gestion précise de la durée de charge et l'utilisation d'un voltmètre pour obtenir cette tension. Si vous avez l'équipement et les compétences nécessaires pour entreposer votre batterie chargée à 50 %, il est conseillé de le faire. Dans le cas contraire, veillez simplement à ne pas conserver une batterie entièrement chargée dans la mesure du possible. En réalité, tant que la batterie est stockée à température ambiante et pas plus de quelques semaines avant sa prochaine utilisation, il convient de la stocker en état de décharge après le dernier vol (tant que la batterie n'est pas entièrement déchargée au cours du dernier vol).

CLAUSE DE NON-RESPONSABILITÉ

Yuneec Electric Aviation ne peut être rendue responsable des éventuels dommages, blessures ou utilisations du produit qui violent la réglementation juridique, en particulier dans les circonstances suivantes:

dommage et / ou blessure et violation des dispositions légales résultant du non-respect des instructions d'utilisation ou des instructions fournies sur www.yuneec.com, dans les informations relatives aux produits, le manuel utilisateur et toute autre information juridiquement contraignante.

Dommmage et / ou blessure et violation des réglementations sous l'emprise de l'alcool, de drogues, de médicaments ou autres stupéfiants qui pourraient altérer la concentration de l'utilisateur. Ceci vaut également pour les problèmes de santé affectant la capacité de concentration de l'utilisateur (vertiges, fatigue, nausée, etc.) et tout autre facteur compromettant ses capacités mentales ou physiques. Dommages, blessure et violation intentionnels des dispositions légales.

Toute demande de compensation suite à un accident causé par l'utilisation du produit.

Dommmage et / ou blessure causés par l'utilisation du produit dans une zone interdite au vol comme à proximité d'un terrain d'aviation, ou bien au-dessus d'une autoroute ou d'une aire naturelle protégée. Dysfonctionnement du produit résultant de la transformation ou du remplacement par des composants qui ne proviennent pas de Yuneec Electric Aviation.

Dommmage et / ou blessure entraîné(e) par l'utilisation de parties de contrefaçon (non originales).

Dommmage et / ou blessure et violation des réglementations légales résultant d'une utilisation incorrecte ou d'une erreur d'appréciation.

Dommmage et / ou blessure entraîné(e) par l'utilisation de pièces de rechange endommagées ou non produites par Yuneec Electric Aviation.

Dommmage et / ou blessure, ainsi que violation des dispositions légales résultant de la non prise en compte de l'alerte de niveau de batterie faible.

Dommmage et / ou blessure entraînés par l'utilisation en connaissance de cause et par négligence d'un modèle endommagé ou inadapté au vol en raison par exemple de saleté, de pénétration d'eau ou de particules, parce qu'il a été incorrectement ou partiellement assemblé, ou lorsque des composants principaux ont des défauts, des dommages ou des parties manquantes manifestes.

Dommmage et / ou blessure, ainsi que violation des dispositions légales, entraînés par l'utilisation du modèle dans un champ magnétique (par exemple à proximité de lignes à haute tension, postes transformateurs, tours de radiodiffusion, antennes-relais de téléphonie mobile, etc.), dans un environnement avec un fort signal sans fil, une zone interdite au vol, une zone à visibilité réduite, ainsi que dans les cas de problèmes de visibilité non détectés de l'utilisateur, etc.

Dommmage et / ou blessure entraînés par une violation des dispositions légales consistant à utiliser le modèle dans des conditions météorologiques inadaptées (pluie, neige, grêle, tempête, ouragan, etc.)

Dommmage et / ou blessure, ainsi que violation des dispositions légales, entraînés par un événement exceptionnel (collision, incendie, explosion, inondation, tsunami, glissement de terrain, avalanche, tremblement de terre ou autre catastrophe naturelle).

Dommmage et / ou blessure, ainsi que violation des dispositions légales, entraînés par une utilisation illégale ou immorale du modèle (par exemple prise de photographies ou de vidéos qui violent le droit à la vie privée d'autrui).

Dommmage et / ou blessure, ainsi que violation des dispositions légales, entraînés par l'utilisation incorrecte des batteries, systèmes de protection, chargeurs ou aéronef.

Dommmage résultant de l'utilisation incorrecte d'un composant système ou d'un accessoire, en particulier la carte mémoire, qui aurait endommagé le matériel image ou vidéo de la caméra.

Tout non-respect des obligations légales, lésion corporelle, dégât matériel et environnemental entraînés par un manquement aux lois et directives locales lors de l'utilisation du modèle.

Dommmage et / ou blessure, ainsi que violation des dispositions légales, entraînés par une utilisation dangereuse et un manque de pratique.

Dommmage et / ou blessure, ainsi que violation des dispositions légales, entraînés par le vol dans une zone interdite au vol. Toute autre perte qui n'entre pas dans l'utilisation non conforme définie par Yuneec Electric Aviation.

Ce produit est conçu pour un usage professionnel et privé (personnel). Il convient de respecter les lois nationales et internationales, ainsi que les réglementations en vigueur au moment du décollage.

INFORMATION DE CERTIFICATION

DÉCLARATION FCC:

Cet équipement a été testé et respecte les limites de la Partie 15 des directives FCC. Ces limites sont définies pour offrir une protection raisonnable contre les interférences dangereuses dans une installation résidentielle. Cet équipement génère, utilise et peut émettre une énergie de fréquence radio et, s'il n'est pas installé et utilisé conformément aux présentes instructions, peut provoquer des interférences dangereuses pour les communications radio. Cependant, il n'existe aucune garantie que des interférences ne seront pas émises sur une installation particulière. Si cet équipement provoque des interférences gênantes pour la réception radio ou télévisuelle, ce qui peut être vérifié en éteignant et rallumant l'équipement, l'utilisateur est encouragé à essayer de corriger les interférences en prenant une ou plusieurs des mesures suivantes:

Réorientez ou déplacez l'antenne de réception. Augmentez la séparation entre l'équipement et le récepteur. Raccordez l'équipement à une prise ou un circuit différent de celui auquel le récepteur est connecté. L'appareil respecte la Partie 15 des directives FCC. Le fonctionnement est soumis aux deux conditions suivantes:

(1) Cet appareil ne doit pas causer des interférences gênantes, et (2) cet appareil doit accepter toute interférence reçue, y compris les interférences qui peuvent entraîner un fonctionnement indésirable.

REMARQUE: Cet équipement a été testé et respecte les limites fixées pour un appareil numérique de catégorie B, conformément à la Partie 15 des directives FCC. Ces limites sont définies pour offrir une protection raisonnable contre les interférences dangereuses dans une installation résidentielle. Cet équipement génère, utilise et peut émettre une énergie de fréquence radio et, s'il n'est pas installé et utilisé conformément aux présentes instructions, peut provoquer des interférences dangereuses pour les communications radio. Cependant, il n'existe aucune garantie que des interférences ne seront pas émises sur une installation particulière. Si cet équipement provoque des interférences gênantes pour la réception radio ou télévisuelle, ce qui peut être vérifié en éteignant et rallumant l'équipement, l'utilisateur est encouragé à essayer de corriger les interférences en prenant une ou plusieurs des mesures suivantes:

Réorientez ou déplacez l'antenne de réception.

Augmentez la séparation entre l'équipement et le récepteur.

Raccordez l'équipement à une prise ou un circuit différent de celui auquel le récepteur est connecté.

Consultez le revendeur ou un technicien radio / TV expérimenté pour une assistance.

AVERTISSEMENT RELATIF À L'EXPOSITION AUX FR

Cet équipement doit être installé et utilisé conformément aux instructions fournies et les antennes utilisées pour ce transmetteur doivent être installées pour permettre une distance de séparation d'au moins 20 cm avec toutes les personnes et de doivent pas être placées ou fonctionner en conjonction avec une autre antenne ou un autre transmetteur. Les utilisateurs finaux et les installateurs doivent avoir les instructions d'installation de l'antenne et connaître les conditions de fonctionnement du transmetteur afin de respecter les conditions en matière d'exposition aux fréquences radio.

DÉCLARATION IC D'EXPOSITION AUX RADIATIONS

Cet appareil respecte les normes RSS «exempt de licence» de l'industrie canadienne.

Le fonctionnement est soumis aux deux conditions suivantes : (1) Cet appareil ne doit pas causer des interférences, et (2) cet appareil doit accepter toute interférence reçue, y compris les interférences qui peuvent entraîner un fonctionnement indésirable.

Le présent appareil est conforme aux CNR d'Industrie Canada applicables aux appareils radio exempts de licence. L'exploitation est autorisée aux deux conditions suivantes : (1) l'appareil ne doit pas produire de brouillage, et (2) l'utilisateur de l'appareil doit accepter tout brouillage radioélectrique subi, même si le brouillage est susceptible d'en compromettre le fonctionnement.

Cet équipement respecte la limite de radiation IC RSS-102 définie pour un environnement non contrôlé.

Cet équipement respecte les limites d'exposition aux rayonnements IC définies pour un environnement non contrôlé

Article 12

Toute entreprise ou société, ainsi que tout utilisateur, ne peut, sans autorisation, altérer la fréquence, augmenter la puissance ou modifier les caractéristiques et les fonctions du concept d'origine des machines électriques de fréquence basse puissance certifiées.

Article 14

L'utilisation de machines électriques de fréquence basse puissance ne doit pas nuire à la sécurité de la navigation, ni interférer dans une communication légale. En cas d'interférence, le service sera suspendu jusqu'à l'obtention d'une amélioration et la disparition totale de l'interférence.

Mise en garde du CCN

Toute entreprise ou société, ainsi que tout utilisateur, ne peut, sans autorisation, altérer la fréquence, augmenter la puissance ou modifier les caractéristiques et les fonctions du concept d'origine des machines électriques de fréquence basse puissance certifiées. L'utilisation de machines électriques de fréquence basse puissance ne doit pas nuire à la sécurité de la navigation, ni interférer dans une communication légale. En cas d'interférence, le service sera suspendu jusqu'à l'obtention d'une amélioration et la disparition totale de l'interférence.

Mise en garde CE:

La fonction Wi-Fi est limitée à une utilisation à l'intérieur lorsque cet appareil est utilisé dans la gamme de fréquences 5150 à 5250 MHz.

ATTENTION: Tout changement ou modification non explicitement approuvé par la partie responsable de la conformité pourra annuler le pouvoir de l'utilisateur de faire fonctionner cet équipement. L'ID FCC et l'ID IC du module ne sont pas visibles lorsqu'ils sont installés sur l'hôte ou si l'hôte est vendu de telle façon que les utilisateurs finaux n'ont pas de méthodes d'accès directs habituellement utilisées pour retirer le module et rendre l'ID FCC et l'ID IC du module visibles ; alors une étiquette supplémentaire permanente se référant au module inclus : contient le module ID FCC : 2AC55-SR24P; IC: 11554B-SR24P ou contient le ID FCC : 2AC55-SR24P; IC: 11554B-SR24P doit être utilisé.

COLLECTE ET TRAITEMENT DES DONNÉES

Yuneecc peut collecter des informations relatives à la navigation, comme par ex. les données GPS, dans le but d'améliorer ses produits.

Nous pouvons également collecter les données de profondeur et des images thermiques de votre drone afin de les transmettre à notre centre SAV pour la réparation, la maintenance ou tout autre service.

Il est possible que nous collections d'autres informations comme des données sur l'appareil, des données liées à l'identification sur le serveur, etc. Nous pouvons aussi collecter les données personnelles utilisées pour l'inscription si vous avez décidé de vous enregistrer en tant qu'utilisateur, ainsi que toute autre information transmise à Yuneecc.

Il se peut que nous collections des informations que l'utilisateur envoie à d'autres utilisateurs, ainsi que sur les destinataires et émetteurs de telles informations.

Nous nous réservons le droit de divulguer votre information si la loi l'exige ou si nous estimons en toute bonne foi qu'une telle action est nécessaire pour répondre aux lois en vigueur, par exemple en réponse à l'injonction d'un tribunal, à une assignation judiciaire, à un mandat ou à une requête d'un gouvernement, ou dans le cadre d'une coopération avec des agences gouvernementales ou policières.

Nous nous réservons aussi le droit de divulguer vos informations si nous estimons en toute bonne foi qu'une telle action est nécessaire ou appropriée pour : (i) nous protéger ou protéger les autres d'agissements frauduleux, illégaux ou abusifs ; (ii) prendre des précautions au regard d'une responsabilité éventuelle ; (iii) protéger la sécurité des applications Yuneecc intégrées à ou téléchargées sur votre drone, ainsi que tout équipement ou service associé ; (iv) protéger nos droits légaux et ceux des autres.

Toute information que nous collectons peut être divulguée ou transférée à un acquéreur, successeur ou cessionnaire comme partie prenante d'une éventuelle fusion ou acquisition, en cas de financement de dette ou en lien avec toute autre activité qui implique le transfert d'actifs commerciaux.

Il se peut que nous partagions avec des tiers les informations non personnelles sous forme collective à des fins variées incluant (i) le respect des obligations de déclaration ; (ii) les actions marketing ; (iii) l'analyse de la sécurité des produits ; (iv) la compréhension et l'analyse des intérêts de nos clients, les habitudes, l'utilisation de certains services, contenus, fonctionnalités, etc.

SERVICE CLIENTÈLE

FABRICANT:

Yuneecc International (China) Co., Ltd.
Adresse de production:
East Zhengwei Road No.388, Jinxi
Town, Kunshan City, Jiangsu Province

DISTRIBUTEUR:

US: Yuneecc USA Inc.
Adresse: 5555 Ontario Mills
Parkway, Ontario, CA91764, USA
Tel: +1 855 284 8888

EU: Yuneecc Europe GmbH
Adresse: Niklaus-Otto-Strasse 4,
24568 Kaltenkirchen, Germany.
Tel: +49 4191 932620

CN: Youyu (Shanghai) Digital Technology Co.,Ltd.
Adresse: B 15F, 461 HongCao Road,CaoHeJing
Software Building XuHui District, Shanghai, China
Tel: +86 400 8207 506

Toutes les informations ci-dessus peuvent être modifiées en fonction des mises à jour du logiciel.
Pour connaître les derniers documents, veuillez vérifier le site Internet officiel.