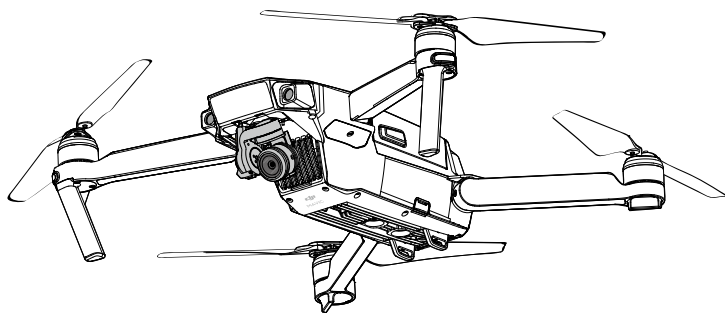


MAVIC PRO

Guide de l'utilisateur V1.6

2017.06



Recherche de mots clés

Entrez un mot clé tel que « batterie » ou « installation » pour trouver une rubrique. Si vous utilisez Adobe Acrobat Reader pour lire ce document, appuyez sur Ctrl+F sous Windows ou sur Command+F sur Mac pour lancer une recherche.

Sélection d'une rubrique

Affichez la liste complète des rubriques dans la table des matières. Cliquez sur une rubrique pour atteindre la section correspondante.

Impression de ce document

Ce document prend en charge l'impression haute résolution.

Utilisation de ce manuel

Légendes

 Avertissement  Important  Astuces et conseils  Références

À lire avant votre premier vol

Lisez les documents suivants avant d'utiliser le MAVIC™ Pro :

1. Contenu de l'emballage du Mavic Pro
2. Manuel de l'utilisateur du Mavic Pro
3. Guide de démarrage rapide du Mavic Pro
4. Clause d'exclusion de responsabilité et consignes de sécurité du Mavic Pro
5. Consignes de sécurité relatives à la Batterie de Vol Intelligente du Mavic Pro

Nous vous recommandons de visionner tous les didacticiels vidéo sur le site Web DJI™ officiel et de lire la clause d'exclusion de responsabilité avant de voler. Préparez votre premier vol en consultant le guide de démarrage rapide du Mavic Pro, et reportez-vous au manuel de l'utilisateur pour obtenir de plus amples informations.

Didacticiels vidéo

Visionnez les didacticiels vidéo accessibles à partir du lien ci-après pour savoir comment utiliser le Mavic Pro en toute sécurité :

<http://www.dji.com/mavic>



Téléchargement de l'application DJI GO 4

Téléchargez et installez l'application DJI GO™ 4 avant d'utiliser l'appareil. Scannez le code QR sur la droite pour télécharger la dernière version.

La version Android de l'application DJI GO 4 est compatible avec Android 4.4 (ou version ultérieure).

La version iOS de l'application DJI GO 4 est compatible avec iOS 9.0 (ou version ultérieure).



Téléchargement de DJI Assistant 2

Téléchargez DJI Assistant 2 à l'adresse <http://www.dji.com/mavic/download>

Table des matières

Utilisation de ce manuel	2
Légendes	2
À lire avant votre premier vol	2
Didacticiels vidéo	2
Téléchargement de l'application DJI GO 4	2
Téléchargement de DJI Assistant 2	2
Présentation du produit	6
Introduction	6
Principales fonctionnalités	6
Préparation du Mavic Pro	6
Schéma de l'appareil	8
Schéma de la radiocommande	8
Appareil	11
Présentation de l'appareil	11
Mode de vol	11
Voyant d'état de vol	12
Retour au point de départ (RTH)	13
Mode de vol intelligent (Intelligent Flight)	17
Systèmes optiques avant et inférieur	23
Enregistreur de vol	26
Montage et démontage des hélices	26
Batterie de Vol Intelligente	27
Radiocommande	32
Présentation de la radiocommande	32
Utilisation de la radiocommande	32
Mode de fonctionnement à deux radiocommandes	38
Appairage de la radiocommande	39
Caméra et nacelle	41
Présentation de la caméra	41
Nacelle	42

Application DJI GO 4	44
Equipment	44
Logiciel de montage	49
SkyPixel	49
Me	49
Vol	51
Exigences relatives à l'environnement de vol	51
Limites de vol et zones d'exclusion aérienne	51
Liste de vérifications avant vol	52
Étalonnage du compas	53
Décollage et atterrissage automatiques	54
Démarrage/coupure des moteurs	55
Test de vol	55
Annexe	58
Caractéristiques techniques	58
Mises à jour du firmware	60
Mode de vol intelligent (Intelligent Flight)	60
Informations de menu de l'écran LCD de la radiocommande	61
Informations sur le service après-vente	63

Présentation du produit

Cette section présente le Mavic Pro et dresse la liste des composants de l'appareil et de la radiocommande.

Présentation du produit

Introduction

Le DJI Mavic Pro est la plus petite caméra aérienne de DJI. Profitez d'une caméra parfaitement stable, de modes de vol intelligent et d'un système de détection d'obstacles au sein d'une structure pliable révolutionnaire. Il capture des vidéos 4K et des photos de 12 mégapixels, et utilise les fonctions ActiveTrack™ et TapFly™ pour faire des prises de vue complexes en toute simplicité.

Le Mavic Pro peut se targuer d'une vitesse de vol maximale de 65 km/h (40 mph) et d'un temps de vol maximum de 27 minutes*.

* Le temps de vol maximum a été testé en l'absence de vent, à une vitesse constante de 25 km/h (15,5 mph). Cette valeur est fournie à titre indicatif uniquement.

Principales fonctionnalités

Le Mavic Pro est un appareil ultra portable doté d'un design pliable révolutionnaire.

Caméra et nacelle : le Mavic Pro vous permet d'enregistrer des vidéos 4K à 30 images par seconde et de prendre des photos d'une résolution de 12 mégapixels pour un résultat ultra net et détaillé, en toute stabilité grâce à sa nacelle intégrée compacte.

Contrôleur de vol : le contrôleur de vol de nouvelle génération a été amélioré et propose désormais une expérience de vol plus fiable. L'appareil est capable de retourner automatiquement à son point de départ lorsque le signal de transmission est perdu ou que le niveau de batterie est faible. Outre sa capacité à maintenir un vol stationnaire en intérieur à basse altitude, l'appareil peut également détecter et éviter les obstacles sur sa trajectoire, ce qui améliore la sécurité.

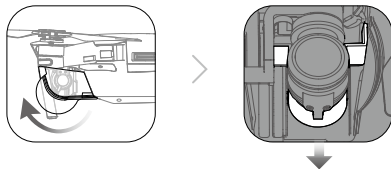
Liaison descendante vidéo HD : la toute nouvelle technologie de transmission à longue portée de DJI, OCSYNC™, est intégrée à la radiocommande. Elle offre une portée de transmission maximale de 7 km (4,3 miles) et permet de contrôler votre appareil et de transmettre des vidéos à votre appareil mobile en 1080p.

Préparation du Mavic Pro

Tous les bras de l'appareil sont pliés à la livraison. Suivez les instructions ci-dessous pour déplier tous les bras.

Préparation de l'appareil

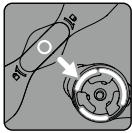
Retirez le cache de la nacelle et la bride de la nacelle de la caméra.



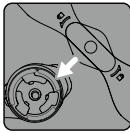
- Le cache de la nacelle s'utilise pour protéger la nacelle. Retirez-le si nécessaire.
- Protégez la nacelle avec sa bride et son cache lorsque vous n'utilisez pas le Mavic Pro.

Montage des hélices

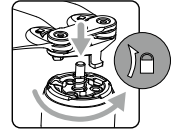
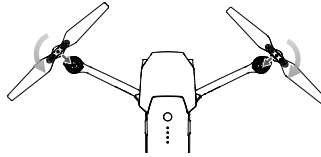
Attachez les hélices marquées d'un cercle blanc sur la base de montage marquée de repères blancs. Montez l'hélice sur la plaque de fixation en appuyant, puis tournez dans la direction de verrouillage jusqu'à ce qu'elle soit bien fixée. Attachez les autres hélices sur la base de montage non marquée.



Marqué

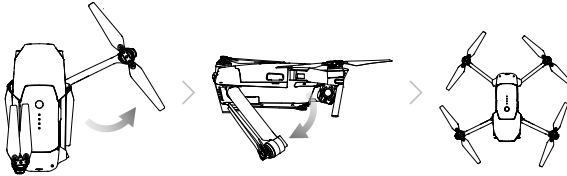


Non marqué



Dépliez les bras

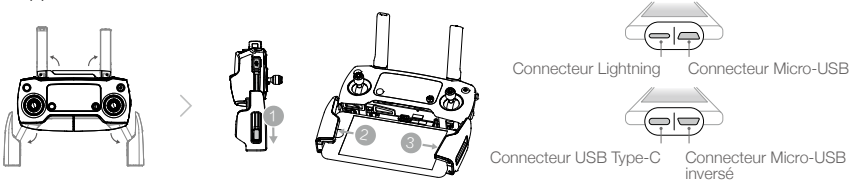
1. Dépliez les bras avant, puis les bras arrière de l'appareil comme indiqué.
2. Dépliez toutes les pales des hélices.



- Dépliez les bras avant et les hélices avant ceux situés à l'arrière. Tous les bras et toutes les hélices doivent être dépliés avant de mettre l'appareil sous tension pour ne pas fausser l'autodiagnostic.

Préparation de la radiocommande

1. Dépliez les brides pour appareil mobile et les antennes.
2. Choisissez un câble RC correspondant au type d'appareil mobile utilisé. Un câble RC de connexion Lightning a été branché, et le câble de connexion Micro-USB standard et le câble de connexion USB Type-C sont fournis. Un câble de connexion Micro-USB inversé est disponible en option. Insérez l'appareil mobile et fixez-le.



Consultez le schéma ci-dessous pour remplacer le câble RC.

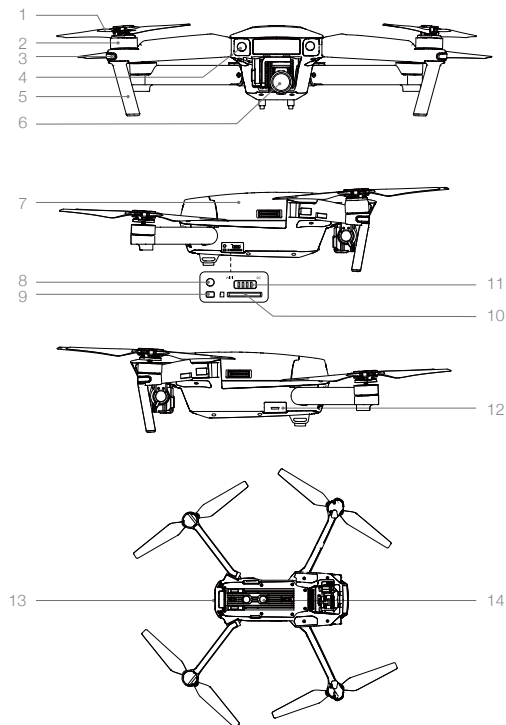


La glissière pour câble RC doit être remplacée si vous utilisez un câble RC USB Type-C.



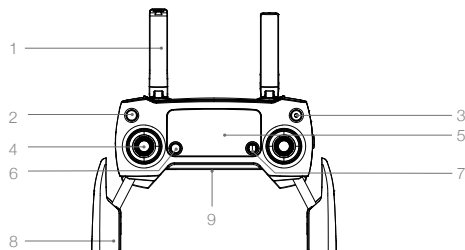
- Vérifiez que le commutateur de mode de contrôle est réglé sur « RC » lorsque vous utilisez la radiocommande pour contrôler l'appareil.
- Vous pouvez également connecter votre appareil mobile à la radiocommande à l'aide d'un câble USB. Raccordez une extrémité du câble à votre appareil mobile, puis branchez l'autre sur le port USB situé en bas de la radiocommande. Débranchez bien le câble RC du port Micro-USB sur la radiocommande lorsque vous utilisez un câble USB.

Schéma de l'appareil



1. Hélice
2. Moteur
3. LED avant
4. Système optique avant
5. Train d'atterrissage (avec antennes intégrées)
6. Nacelle et caméra
7. Batterie de Vol Intelligente
8. Bouton d'appairage
9. Voyant d'état de l'appairage
10. Logement de carte Micro-SD
11. Commutateur de mode de contrôle
12. Port Micro USB
13. Voyant d'état de l'appareil
14. Système optique inférieur

Schéma de la radiocommande



1. **Antennes**
Transmet les signaux vidéo et de contrôle de l'appareil.
2. **Bouton RTH**
Maintenez ce bouton enfoncé pour activer la fonction RTH (Return to Home). Appuyez à nouveau pour annuler la procédure RTH.
3. **Bouton d'alimentation**
Permet d'allumer ou d'éteindre la radiocommande.
4. **Manche de contrôle**
Contrôle l'orientation et les mouvements de l'appareil.

5. Écran LCD

Indique l'état du système de la radiocommande et de l'appareil.

6. Bouton Pause de la fonction Vol

Appuyez une fois pour effectuer un freinage d'urgence.

7. Bouton 5D

La configuration par défaut est illustrée ci-dessous. Définissez ces valeurs en fonction de vos préférences dans l'application DJI GO 4.

Gauche : zoom avant

Droite : zoom arrière

Haut : nacelle vers l'avant

Bas : nacelle vers le bas

Appuyer sur le bouton : affiche le menu de vol intelligent DJI GO 4.

8. Bride pour appareil mobile

Fixe votre appareil mobile à la radiocommande.

9. Port USB

Branchez l'appareil mobile pour exécuter l'application DJI GO 4.

10. Bouton C1

La configuration par défaut est illustrée ci-dessous. Définissez ces valeurs en fonction de vos préférences dans l'application DJI GO 4.

Appuyez une fois pour vous concentrer sur le centre, ou ajoutez un point de passage si vous utilisez la fonctionnalité Waypoints.

11. Bouton C2

La configuration par défaut est illustrée ci-dessous. Définissez ces valeurs en fonction de vos préférences dans l'application DJI GO 4.

Appuyez une fois pour activer le mode lecture ou supprimer un point de passage si vous utilisez la fonctionnalité Waypoints.

12. Molette de la nacelle

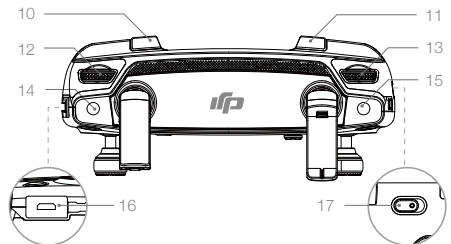
Contrôle l'inclinaison de la caméra.

13. Molette de réglage de la caméra

Tournez la molette pour régler les paramètres de la caméra. (Fonctionne uniquement lorsque la radiocommande est connectée à un appareil mobile exécutant l'application DJI GO 4.)

14. Bouton d'enregistrement

Appuyez sur ce bouton pour démarrer l'enregistrement d'une vidéo. Appuyez une nouvelle fois sur le bouton pour arrêter l'enregistrement.

**15. Obturateur**

Appuyez sur l'obturateur pour prendre une photo. Si le mode rafale est sélectionné, un nombre de photos prédéfini sera pris.

16. Port d'alimentation

Connectez le chargeur pour recharger la batterie de la radiocommande. Utilisez le câble RC pour connecter ce port à votre appareil mobile.

17. Commutateur de mode de vol

Basculez entre le mode P et le mode S.

Appareil

Cette section présente le contrôleur de vol, les systèmes optiques avant et inférieur, ainsi que la Batterie de Vol Intelligente.

Appareil

Présentation de l'appareil

L'appareil Mavic Pro comprend un contrôleur de vol, une liaison descendante vidéo, un système de propulsion et une Batterie de Vol Intelligente. Cette section présente les fonctionnalités du contrôleur de vol, de la liaison descendante vidéo et d'autres composants de l'appareil.

Mode de vol

Les modes de vol suivants sont disponibles avec le Mavic Pro :

Mode P (positionnement) : le fonctionnement du mode P est optimal lorsque le signal GPS est fort. L'appareil utilise le GPS et les systèmes optiques avant et inférieur pour se localiser, se stabiliser automatiquement et naviguer entre les obstacles. Dans ce mode, les fonctions avancées comme TapFly et ActiveTrack sont activées.

Lorsque le système optique avant est activé et que les conditions d'éclairage sont suffisantes, l'angle de l'assiette de vol maximale est de 16 degrés avec une vitesse de vol maximale de 36 km/h (22 mph). Quand la détection d'obstacles avant est désactivée, l'angle de l'assiette de vol maximale est de 25 degrés et la vitesse de vol maximale est 58 km/h (36 mph).

Lorsque le signal GPS est faible et que la luminosité n'est pas suffisante pour les systèmes optiques avant et inférieur, l'appareil utilise uniquement son baromètre pour le positionnement et le contrôle de l'altitude.

L'appareil bascule en mode « A » lorsque le signal GPS est faible ou lorsque le compas subit des interférences rendant le système optique indisponible. En mode « A », l'appareil est facilement affecté par son environnement. Sa trajectoire de vol peut ainsi passer à l'horizontale.

En mode « A », le système optique et certaines fonctionnalités avancées sont désactivées. Par conséquent, l'appareil ne peut pas s'orienter ou ralentir automatiquement sur ce mode. Veuillez faire atterrir l'appareil en lieu sûr dès que possible afin d'éviter tout danger. Évitez de survoler les zones où le signal GPS est faible ou dans des espaces confinés. Dans le cas contraire, l'appareil sera obligé de basculer en mode « A », ce qui peut occasionner des accidents de vol.

Remarque : le mode P nécessite des mouvements de manche plus amples pour atteindre des vitesses élevées.

Mode S (sport) : l'appareil utilise le GPS pour le positionnement. Comme les systèmes optiques avant et inférieur sont désactivés en mode Sport, l'appareil ne peut pas détecter et éviter les obstacles. Les fonctionnalités Station au sol et Vol intelligent ne sont pas disponibles en mode Sport.

Remarque : les réponses de l'appareil sont optimisées pour améliorer l'agilité et la vitesse. Il est donc plus réactif aux mouvements de manche.



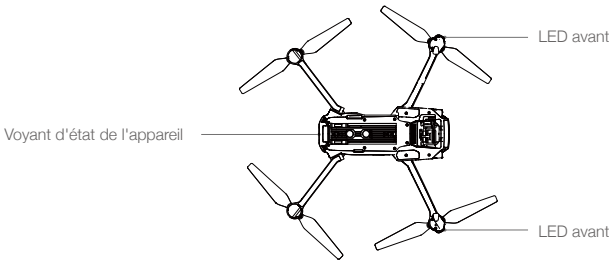
- **Le système optique avant est désactivé en mode S (Sport), ce qui signifie que l'appareil ne sera pas en mesure d'éviter automatiquement les obstacles situés sur sa trajectoire.**
- En mode S (Sport), la vitesse maximale et la distance de freinage de l'appareil augmentent considérablement. Une distance de freinage minimale de 30 m est requise en l'absence de vent.
- En mode S (Sport), la vitesse de descente augmente considérablement.
- En mode S (Sport), la réactivité de l'appareil augmente considérablement, ce qui signifie qu'un petit mouvement du manche de la radiocommande se traduira par une grande distance de déplacement de l'appareil. Soyez vigilant et maintenez un espace de manœuvre adéquat pendant le vol.



- Utilisez le commutateur de mode de vol pour changer le mode de vol de l'appareil.

Voyant d'état de vol

Le Mavic Pro est équipé de LED avant et d'un voyant d'état de l'appareil. L'emplacement de ces voyants est illustré dans le schéma ci-après :






Les LEDs avant indiquent l'orientation de l'appareil. Les LED avant s'allument en rouge quand l'appareil est activé pour indiquer l'avant (ou le nez) de l'appareil (la LED avant peut être désactivée dans l'application DJI GO 4). Le voyant d'état de l'appareil indique l'état du système du contrôleur de vol. Reportez-vous au tableau ci-dessous pour en savoir plus sur le voyant d'état de l'appareil.

Description du voyant d'état de l'appareil

Normal	
..... Clignote en rouge, en vert et en jaune de manière alternative	Mise sous tension et autodiagnostic
..... Clignote en jaune et en vert de manière alternative	Préparation
..... Clignote lentement en vert	Mode P ou mode S avec GPS
..... Clignote deux fois en vert	Mode P avec systèmes optiques avant et inférieur
..... Clignote lentement en jaune	Aucun GPS et pas de systèmes optiques avant et inférieur
..... Clignote rapidement en vert	Freinage
Avertissement	
..... Clignote rapidement en jaune	Perte du signal de la radiocommande
..... Clignote lentement en rouge	Avertissement de batterie faible
..... Clignote rapidement en rouge	Avertissement de niveau de batterie critique
..... Clignote en rouge	Erreur IMU
— Rouge fixe	Erreur critique
..... Clignote rapidement en rouge et en jaune de manière alternative	Étalonnage du compas requise

Retour au point de départ (RTH)

La fonction RTH (Return-To-Home - Retour au point de départ) permet de faire revenir l'appareil au dernier point de départ enregistré. Il existe trois types de RTH : RTH intelligent, RTH en cas de batterie faible et RTH de sécurité. La section suivante décrit ces trois situations en détail.

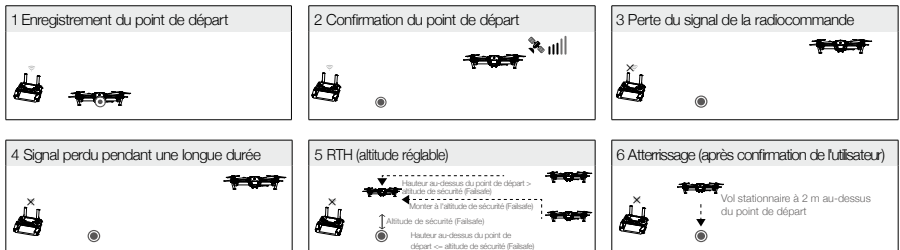
	GPS	Description
Point de départ		Si l'appareil a détecté un fort signal GPS avant le décollage, le point de départ correspond au site d'envol. L'icône GPS () indique la force du signal GPS. Le voyant d'état de l'appareil clignote rapidement lors de l'enregistrement du point de départ.




- Lorsque le système optique avant est activé et que la luminosité est suffisante, l'appareil peut détecter et éviter les obstacles. L'appareil grimpera automatiquement pour éviter un obstacle et continuera de voler vers le point de départ à la nouvelle altitude. Pour s'assurer que l'appareil retourne au point de départ en vol avant, il ne peut pas tourner ou voler vers la gauche ou vers la droite pendant la procédure RTH lorsque le système optique avant est activé.
- Le système optique avant peut être activé uniquement pendant le vol ou la procédure RTH.

RTH de sécurité

Si le point de départ a été correctement enregistré et que le compas fonctionne normalement, la procédure Failsafe RTH s'active automatiquement si le signal de la radiocommande est perdu pendant une durée spécifique (3 secondes avec la radiocommande et 20 secondes avec le Wi-Fi). La fonctionnalité RTH (Return-To-Home - Retour au point de départ) peut être annulée par le pilote pour reprendre le contrôle de l'appareil lorsque la connexion transmettant le signal de la radiocommande est rétablie.



- L'appareil ne peut pas revenir au point de départ lorsque le signal GPS est faible ou indisponible.
- L'appareil ne peut pas éviter les obstacles en procédure Failsafe RTH si le système optique avant est désactivé. Il est important de définir une altitude de sécurité (Failsafe) adaptée avant chaque vol. Lancez l'application DJI GO 4, accédez à « Camera », puis appuyez sur  pour définir l'altitude de sécurité (Failsafe).
- L'utilisateur ne peut pas contrôler l'appareil lorsque celui-ci grimpe vers son altitude de sécurité (Failsafe). Cependant, l'utilisateur peut appuyer sur le bouton RTH pour interrompre l'ascension et reprendre le contrôle de l'appareil.

RTH intelligent

Utilisez le bouton RTH de la radiocommande ou appuyez sur le bouton RTH de l'application DJI GO 4, et suivez les instructions à l'écran, si le GPS est disponible, pour activer la procédure RTH intelligent. Le voyant d'état de l'appareil clignotera pour afficher l'état actuel. L'appareil détectera et évitera les obstacles situés sur sa trajectoire de vol lors de la procédure RTH intelligent. L'appareil peut choisir de naviguer entre les obstacles ou de maintenir un vol stationnaire pour éviter toute collision. L'utilisateur peut diriger l'appareil manuellement pour éviter les obstacles si le système optique avant est désactivé ou si la luminosité est faible. Le pilote peut aussi immédiatement quitter la procédure RTH intelligent avec le bouton Pause de la fonction Vol sur la radiocommande, ou en appuyant sur l'icône Stop dans l'application DJI GO 4.

La protection à l'atterrissage s'active pendant la procédure RTH intelligent, l'atterrissage de précision et en utilisant l'atterrissage automatique dans l'application DJI GO 4 :

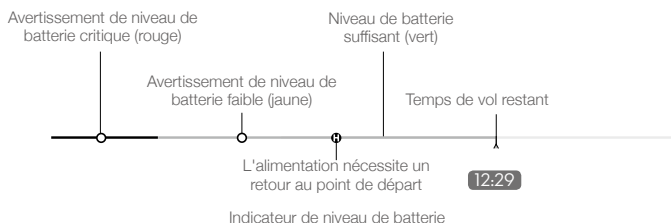
1. Lorsque la protection à l'atterrissage détermine que le terrain est propice à l'atterrissage, le Mavic Pro se pose tranquillement.
2. Si la protection à l'atterrissage détermine que le terrain n'est pas propice à l'atterrissage, le Mavic Pro maintient un vol stationnaire et attend la confirmation du pilote.
3. Si la protection à l'atterrissage ne fonctionne pas, l'application DJI GO 4 vous invite à atterrir quand le Mavic Pro descend à moins de 0,5 m. Abaissez la manette des gaz ou utilisez la molette d'atterrissage automatique pour atterrir.

RTH en cas de batterie faible

Le mode de sécurité en cas de batterie faible se déclenche lorsque la charge de l'Intelligent Flight Battery DJI risque de ne pas être suffisante pour assurer le retour de l'appareil. Il est conseillé aux utilisateurs de faire revenir l'appareil au point de départ ou de le faire atterrir immédiatement s'ils y sont invités. En cas de batterie faible, l'application DJI GO 4 affiche un avertissement. L'appareil retourne automatiquement au point de départ si aucune mesure n'est prise dans un délai de 10 secondes. L'utilisateur peut annuler la procédure RTH en appuyant sur le bouton RTH de la radiocommande. Les seuils correspondant à ces avertissements sont définis automatiquement en fonction de l'altitude actuelle de l'appareil et de sa distance par rapport au point de départ.

Lorsque la charge de batterie atteint le niveau minimal requis pour faire atterrir l'appareil depuis l'altitude actuelle, la procédure d'atterrissage est lancée automatiquement. L'utilisateur peut continuer d'utiliser la radiocommande pour contrôler l'orientation de l'appareil pendant le processus d'atterrissage.

L'indicateur de niveau de batterie s'affiche dans l'application DJI GO 4 et est décrit ci-après :



Niveau de la batterie Avertissement	Remarque	Voyant d'état de l'appareil	Application DJI GO 4	Instructions de vol
Avertissement de niveau de batterie faible	Le niveau de batterie est faible. Faites atterrir l'appareil.	Le voyant d'état de l'appareil clignote lentement en rouge.	Appuyez sur « Go-home » pour faire revenir automatiquement l'appareil au point de départ, ou appuyez sur « Cancel » pour reprendre le cours normal du vol. Si aucune mesure n'est prise, l'appareil revient automatiquement au point de départ après 10 secondes. La radiocommande fait retentir une alarme.	Faites revenir l'appareil et posez-le dès que possible, puis arrêtez les moteurs et remplacez la batterie.
Avertissement de niveau de batterie critique	L'appareil doit atterrir immédiatement.	Le voyant d'état de l'appareil clignote rapidement en rouge.	L'écran de l'application DJI GO 4 clignote en rouge et l'appareil entame sa descente. La radiocommande fait retentir une alarme.	Faites descendre l'appareil pour lui permettre d'atterrir automatiquement.
Estimation du temps de vol restant	Estimation du temps de vol restant selon le niveau actuel de la batterie.	Sans objet	Sans objet	Sans objet



- Lorsque l'avertissement de niveau de batterie critique se déclenche et que l'appareil entame sa descente automatique, actionnez le manche gauche vers le haut pour maintenir l'altitude de l'appareil et le conduire à un emplacement plus propice à l'atterrissage.
- Les zones de couleur et repères sur la barre de l'indicateur de niveau de batterie présentent l'estimation du temps de vol restant. Ils sont ajustés automatiquement en fonction de la position et de l'état actuels de l'appareil.

Atterrissage de précision

Le Mavic Pro balaie et analyse automatiquement les caractéristiques du terrain au sol pendant le retour au point de départ. Lorsque le terrain actuel correspond au terrain du point de départ, le Mavic Pro commence à atterrir immédiatement pour effectuer un atterrissage de précision. Si les caractéristiques des terrains ne correspondent pas, l'application DJI GO 4 vous en informera.



- Les performances de l'atterrissage de précision dépendent des conditions suivantes :
 - a. Le point de départ est enregistré au décollage et ne peut pas être actualisé pendant le vol.
 - b. L'appareil doit décoller à la verticale. L'altitude de décollage doit être supérieure à 10 mètres.
 - c. Les caractéristiques du terrain du point de départ restent globalement les mêmes.
 - d. Un terrain du point de départ sans caractéristique spécifique affecte les performances.
 - e. La luminosité ne peut pas être trop élevée ou trop faible.
- Les actions suivantes sont possibles pendant l'atterrissage :
 - a. Abaisser la manette des gaz pour accélérer l'atterrissage.
 - b. Actionner les manches de contrôle dans une autre direction pour mettre fin à l'atterrissage de précision. Le Mavic Pro descendra à la verticale et la protection à l'atterrissage restera active.

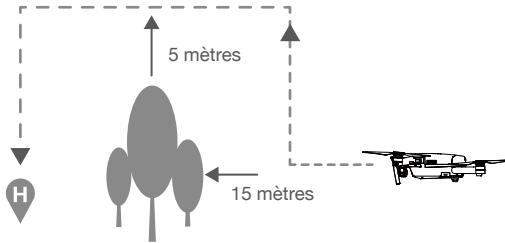
Remarques de sécurité concernant le mode RTH

	<p>Si le système optique avant est désactivé, l'appareil ne peut pas éviter les obstacles pendant la procédure RTH. Par conséquent, il est important de définir une altitude de sécurité (Failsafe) adaptée avant chaque vol. Lancez l'application DJI GO 4, accédez à « Camera », puis appuyez sur  pour définir l'altitude de sécurité (Failsafe).</p>
	<p>Si la fonction RTH (Return-To-Home - Retour au point de départ), y compris RTH intelligent et RTH en cas de batterie faible, est activée et que l'appareil se trouve à plus de 20 m du point de départ :</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Il retournera au point de départ à l'altitude actuelle s'il volait à l'altitude RTH ou au-dessus. 2. Il rejoindra l'altitude RTH s'il volait en dessous.
	<p>Si la fonction RTH (Return-To-Home - Retour au point de départ), y compris RTH intelligent et RTH en cas de batterie faible, est activée entre 5 et 20 m (16 et 66 pieds) du point de départ, et que le système optique avant est activé :</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Si l'altitude actuelle de l'appareil est supérieure à 10 m (32 pieds), l'appareil retournera au point de départ en conservant la même altitude. 2. Si l'altitude actuelle de l'appareil est inférieure à 10 m (32 pieds), l'appareil s'élèvera d'abord automatiquement à 10 m (32 pieds) à partir de son altitude actuelle. <p>La vitesse de vol s'ajustera à 14 km/h (9 mph). L'appareil commencera à atterrir immédiatement si le système optique avant est désactivé. En accédant à la procédure Failsafe RTH, l'état du système optique avant est évalué et la fonction RTH s'adapte en conséquence.</p>
	<p>L'appareil descend automatiquement et atterrit si la fonction RTH est activée quand l'appareil se trouve dans un rayon de 5 m du point de départ.</p>
	<p>L'appareil ne peut pas revenir au point de départ lorsque le signal GPS est faible ou indisponible.</p>
	<p>Appuyez sur le bouton Pause de la fonction Vol pour quitter la fonctionnalité RTH. L'appareil arrêtera son ascension et maintiendra un vol stationnaire.</p>

Évitement des obstacles pendant la procédure RTH

L'appareil peut désormais détecter et tenter d'éviter activement les obstacles pendant une procédure RTH, à condition que la luminosité soit suffisante pour le système optique avant. Lorsqu'il détecte un obstacle, l'appareil réagit de la manière suivante :

1. L'appareil décélère lorsqu'un obstacle est détecté à 15 mètres (49 pieds) devant lui.
2. L'appareil s'arrête et maintient un vol stationnaire, puis commence à monter verticalement pour éviter l'obstacle. L'appareil cesse de grimper lorsqu'il vole au moins à 5 mètres (16 pieds) au-dessus de l'obstacle détecté.
3. La procédure RTH reprend. L'appareil continue de voler vers le point de départ en maintenant son altitude actuelle.



- Pour s'assurer que l'appareil retourne au point de départ en vol avant, il ne peut pas tourner pendant la procédure RTH lorsque le système optique avant est activé.
- L'appareil ne peut pas éviter les obstacles au-dessus de lui, à côté ou derrière.

Mode de vol intelligent (Intelligent Flight)

TapFly

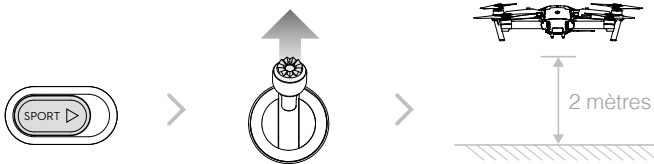
Introduction

Avec la fonction TapFly, les utilisateurs peuvent désormais appuyer sur l'écran de leur appareil mobile pour voler dans la direction désignée sans utiliser la radiocommande. L'appareil évitera automatiquement les obstacles qu'il voit ou freinera et maintiendra un vol stationnaire si la luminosité est trop faible (< 300 lux) ou trop élevée (> 10 000 lux).

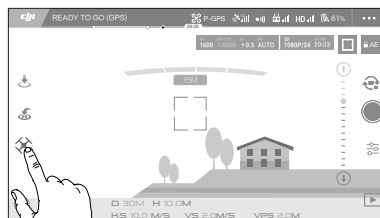
Utilisation de la fonction TapFly

Assurez-vous que le niveau de charge de la Batterie de Vol Intelligente est supérieur à 50 % et que l'appareil est en mode P. Suivez ensuite les étapes ci-dessous pour utiliser la fonction TapFly :

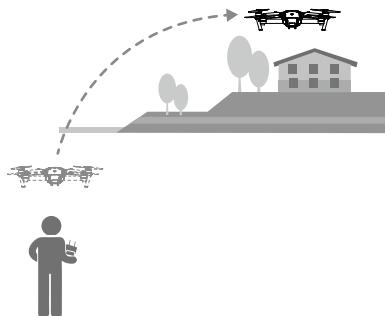
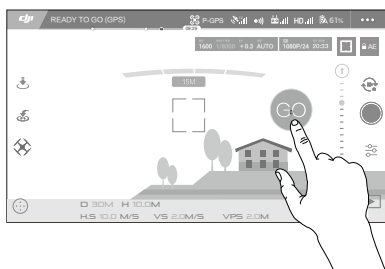
1. Décollez et assurez-vous que l'appareil vole à au moins 2 mètres (6 pieds) au-dessus du sol.



2. Lancez l'application DJI GO 4 et appuyez sur , puis appuyez sur  pour lire attentivement les invites.

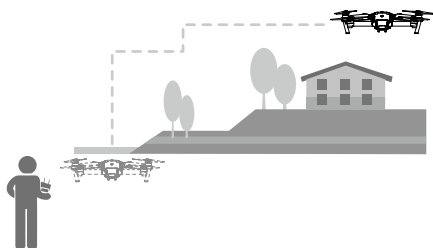
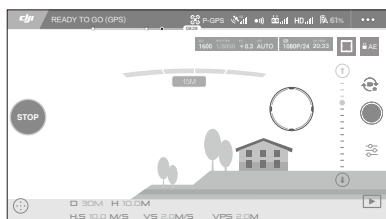


3. Appuyez une fois sur la direction cible et attendez que l'icône **GO** apparaisse. Appuyez à nouveau pour confirmer la sélection et l'appareil volera automatiquement dans cette direction.



- NE FAITES PAS voler l'appareil en direction de personnes, animaux, petits objets ou objets fins (par ex. des branches ou des lignes électriques) ou de matières transparentes (par ex. du verre ou de l'eau).
- Prenez garde aux obstacles qui se trouvent sur la trajectoire de vol et restez à bonne distance de ceux-ci.
- Les trajectoires de vol attendues et effectives peuvent éventuellement être différentes en cas d'utilisation de la fonction TapFly.
- La plage sélectionnable pour la direction cible est limitée. Vous ne pouvez pas effectuer une sélection TapFly près des bords supérieur et inférieur de l'écran.
- Le mode TapFly peut ne pas fonctionner correctement lorsque l'appareil survole un plan d'eau ou une zone enneigée.
- Soyez extrêmement prudent lorsque vous volez dans des environnements sombres (< 300 lux) ou lumineux (> 10 000 lux).

Après confirmation du mode TapFly, l'appareil volera dans la direction marquée par l'icône **O**. Remarque : vous pouvez toujours utiliser le manche de contrôle pour contrôler le mouvement de l'appareil pendant le vol.



L'appareil ajustera automatiquement sa vitesse s'il détecte un obstacle devant lui ou s'il vole trop près du sol. Cependant, ne vous fiez pas à cette fonctionnalité pour naviguer entre les obstacles. Les procédures de sécurité (Failsafe) annulent la sélection TapFly. Si le signal GPS s'affaiblit, l'appareil quittera le vol autonome et retournera au point de départ.

Sortie du mode TapFly

Utilisez l'une des méthodes suivantes pour quitter le mode TapFly :

1. Appuyez sur le bouton Pause de la fonction Vol de la radiocommande.
2. Inclinez le manche d'angle vertical de la radiocommande vers le bas.
3. Appuyez sur le bouton « STOP » à l'écran.



Une fois sorti du mode TapFly, l'appareil s'arrête et maintient un vol stationnaire. Appuyez sur une nouvelle direction cible pour poursuivre le vol ou basculez en vol manuel.

ActiveTrack

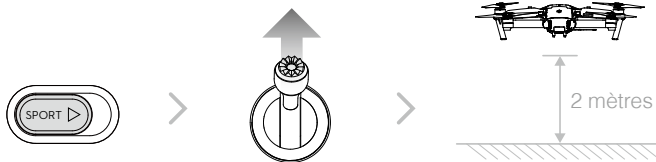
La fonction ActiveTrack vous permet de marquer et de suivre un objet en mouvement sur l'écran de votre appareil mobile. L'appareil évitera automatiquement les obstacles situés sur sa trajectoire de vol. Aucun dispositif de suivi externe n'est requis.

Le Mavic Pro peut identifier et suivre automatiquement les vélos et les autres véhicules, les personnes et les animaux, et utiliser des stratégies de suivi différentes pour chacun d'eux.

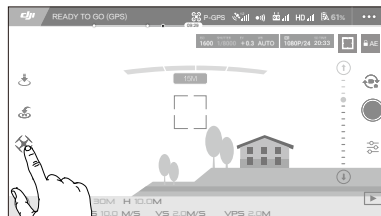
Utilisation de la fonction ActiveTrack


Vérifiez que le niveau de charge de la Batterie de Vol Intelligente est supérieur à 50 % et que l'appareil est en mode P. Suivez ensuite les étapes ci-dessous pour utiliser la fonction ActiveTrack :

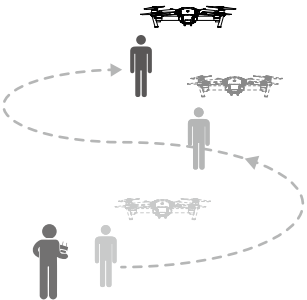
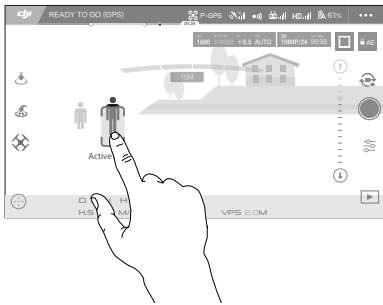
1. Décollez et maintenez un vol stationnaire à au moins 2 mètres (6 pieds) au-dessus du sol.



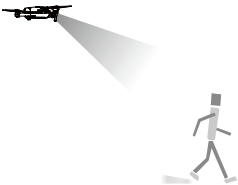
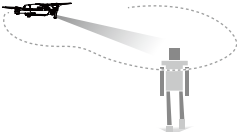

2. Dans l'application DJI GO 4, appuyez sur et sur pour afficher les modes de vol, puis sélectionnez ActiveTrack.



3. Appuyez sur l'objet que vous voulez suivre, puis confirmez sa sélection. Si l'objet n'est pas reconnu automatiquement, faites glisser un cadre autour de lui. Le cadre  devient vert lorsque le suivi est actif. Si le cadre devient rouge, l'objet n'a pas pu être identifié et vous devez réessayer.



ActiveTrack propose les fonctions suivantes :

Trace	Projecteur	Profil
		
L'appareil suit l'objet à une distance constante. Utilisez le manche de roulis de la radiocommande ou le curseur dans DJI GO 4 pour faire le tour de l'objet.	L'appareil ne suivra pas automatiquement un objet, mais la caméra sera pointée dans sa direction pendant le vol. La radiocommande peut être utilisée pour diriger l'appareil, mais le lacet est désactivé. Utilisez le manche gauche et la molette de la nacelle pour régler le cadrage de l'objet.	L'appareil suit l'objet sous un angle constant et à une distance constante sur le côté. Utilisez le manche de roulis de la radiocommande pour faire le tour de l'objet.



- NE SÉLECTIONNEZ PAS une zone contenant des personnes, animaux, petits objets ou objets fins (par ex. des branches ou des lignes électriques) ou des matières transparentes (par ex. du verre ou de l'eau).
- Restez à distance des obstacles situés à proximité de la trajectoire de vol, en particulier lorsque l'appareil vole en marche arrière.
- Soyez extrêmement vigilant lors de l'utilisation de la fonction ActiveTrack dans les situations suivantes :
 - a) Le mouvement de l'objet suivi ne se trouve pas dans un plan.
 - b) La forme de l'objet suivi change considérablement pendant son mouvement.
 - c) L'objet suivi peut être bloqué ou hors de vue pendant un long laps de temps.
 - d) L'objet suivi se déplace sur une surface enneigée.
 - e) La luminosité est faible (< 300 lux) ou élevée (> 10 000 lux).
 - f) L'objet suivi est d'une couleur similaire au fond ou ses motifs se fondent dans l'environnement.

- ⚠ Vous devez respecter les lois et réglementations locales en matière de confidentialité lors de l'utilisation de la fonction ActiveTrack.
 - L'appareil ne pourra pas éviter les obstacles en mode Profile ou Projecteur. Utilisez ces modes dans des zones dégagées.
-
- 💡 • L'appareil détectera et évitera les obstacles situés sur sa trajectoire de vol.
 - Si l'appareil perd la trace de l'objet parce qu'il se déplace trop rapidement ou est masqué, sélectionnez à nouveau l'objet pour reprendre le suivi.
-

Sortie du mode ActiveTrack

Utilisez l'une des méthodes suivantes pour quitter le mode ActiveTrack :

1. Appuyez sur le bouton Pause de la fonction Vol de la radiocommande.
2. Appuyez sur le bouton « STOP » à l'écran.



OU



Appareil

Une fois sorti du mode ActiveTrack, l'appareil maintiendra un vol stationnaire, et vous aurez le choix entre voler manuellement, suivre un autre objet ou retourner au point de départ.

Mode Geste

En mode Geste, le système optique du Mavic Pro reconnaît les gestes, ce qui lui permet de suivre et de réaliser des selfies sans téléphone ou contrôleur. Procédez comme suit pour utiliser le mode Geste :

Modes	Invites	LEDs avant	Remarques
1. Confirmer l'objet	 Clignote lentement en rouge	Vérifiez que le système optique avant est activé et que la luminosité est suffisante. Appuyez sur l'icône et déplacez-vous devant la caméra afin que le Mavic Pro vous reconnaisse.
2. Confirmer la distance		x2 Clignote deux fois en rouge	Levez les bras et faites signe au Mavic Pro. La LED avant clignotera deux fois en rouge pour confirmer la distance de prise de vue.
3. Décompte avant selfie	 Clignote rapidement en rouge	Placez vos doigts devant votre visage, comme indiqué.

- ⚠ Le mode Geste s'utilise uniquement en mode Photo.
 - Faites voler l'appareil à 2 mètres ou plus au-dessus du sol, puis déplacez-vous devant la caméra pour qu'elle vous reconnaisse. Les voyants LED avant clignotent rapidement en rouge si le Mavic Pro ne reconnaît pas l'objet.
 - L'activation du GPS sur votre téléphone permet au Mavic Pro de suivre l'objet avec plus de précision lorsqu'il vole en mode Geste.
-

Mode Trépied

Appuyez sur l'icône dans l'application DJI GO 4 pour activer le mode Trépied. En mode Trépied, la vitesse de vol maximale est limitée à 3,6 km/h (2,2 mph). La réactivité aux mouvements du manche est également diminuée pour profiter de mouvements plus fluides et contrôlés.



- Utilisez le mode Trépieds uniquement lorsque le signal GPS est fort ou quand la luminosité est idéale pour le système optique. Si vous perdez le signal GPS et que le système optique ne peut pas fonctionner, il basculera automatiquement en mode Atti. Dans ce cas, la vitesse de vol augmentera et l'appareil ne pourra pas maintenir de vol stationnaire. Utilisez le mode Trépieds avec précaution.

Mode Suivi du terrain

Le système optique inférieur est utilisé en mode Suivi du terrain pour maintenir une hauteur au-dessus du sol comprise entre 1 et 13 mètres. Ce mode est conçu pour les terrains herbeux dont l'inclinaison ne dépasse pas 20 degrés.

Activez le mode Suivi du terrain en appuyant sur l'icône Mode Vol intelligent dans l'application DJI GO 4. Quand ce mode est activé, la hauteur actuelle de l'appareil est enregistrée. L'appareil maintiendra la hauteur enregistrée pendant le vol et grimpera si le terrain s'élève. Cependant, l'appareil ne descendra pas sur les terrains en pente descendante.



- Il est essentiel que vous voliez dans des conditions où le Vision Positioning System peut fonctionner correctement, car sinon le mode Suivi du terrain ne marchera pas.

Mode Cinéma

Appuyer sur l'icône de modes de vol intelligents dans DJI GO 4 pour activer le mode Cinéma. En mode Cinéma, la distance de freinage de l'appareil est plus longue. L'appareil ralentit doucement jusqu'à s'arrêter. La vidéo reste ainsi stable et fluide, même si vous contrôlez le drone de façon brusque.

Mode Fixed-Wing

Lorsqu'il est en mode Fixed-Wing, l'appareil volera automatiquement vers l'avant à une vitesse donnée. Inclinez le manche gauche vers le haut pour faire monter l'appareil ou vers le bas pour le faire descendre. Inclinez l'un des deux manches vers la gauche ou vers la droite pour faire pivoter l'appareil. Vous pouvez accélérer en orientant le manche droit vers le haut. Si vous l'inclinez vers le bas, vous quitterez le mode Fixed-Wing.

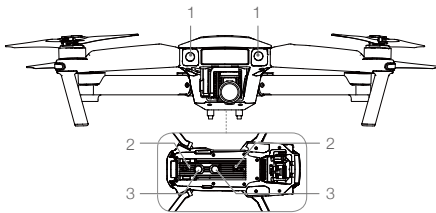
Dans l'application DJI GO 4, appuyez sur l'icône du mode Fixed-Wing pour l'activer. Inclinez le manche droit vers le haut jusqu'à ce que l'icône C1 apparaisse, puis appuyez sur le bouton C1 de la radiocommande pour passer en mode Fixed-Wing. Maintenez le manche droit incliné vers le bas pendant trois secondes ou appuyez sur le bouton C2 de la radiocommande pour quitter le mode Fixed-Wing.



- Orientez le manche droit vers le haut jusqu'à ce que l'appareil atteigne une vitesse d'au moins 3 m/s afin de passer en mode Fixed-Wing. N'inclinez pas les manches dans une autre direction.
- Vous ne pouvez pas réduire la vitesse de vol lorsque l'appareil est en mode Fixed-Wing. Vous pouvez uniquement incliner le manche droit vers le haut pour accélérer. Si vous inclinez le manche droit vers le bas, vous quitterez le mode Fixed-Wing.
- Les autres modes de vol intelligent et le mode Portrait sont désactivés lorsque l'appareil est en mode Fixed-Wing.
- Le mode Fixed-Wing est disponible aussi bien en mode P qu'en mode S.

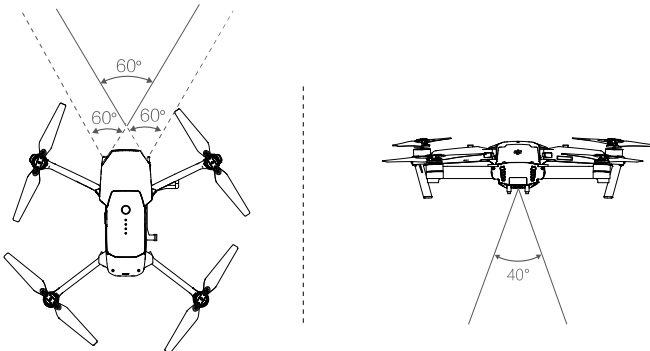
Systèmes optiques avant et inférieur

Le Mavic Pro est équipé de systèmes optiques avant et inférieur qui balaient en permanence la zone située devant l'appareil, lui permettant ainsi d'éviter les collisions en contournant ou en survolant les obstacles, ou en maintenant un vol stationnaire. Le système optique inférieur utilise des ultrasons et des données d'imagerie pour aider l'appareil à maintenir sa position actuelle. Grâce au système optique inférieur, votre Mavic Pro peut maintenir un vol stationnaire plus précis et voler en intérieur ou dans d'autres environnements où aucun signal GPS n'est disponible. Les composants principaux des systèmes optiques avant et inférieur sont situés dans le nez et en bas de l'appareil. Ils incluent [1] [2] quatre capteurs monoculaires et [3] deux capteurs à ultrasons.



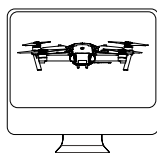
Zone de détection

La zone de détection des systèmes optiques avant et inférieur est illustrée ci-dessous. Notez que l'appareil ne peut pas détecter et éviter les obstacles situés hors de la zone de détection.



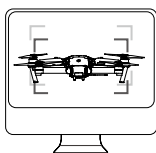
Calibration des capteurs

Les caméras des systèmes optiques avant et inférieur installées sur l'appareil sont calibrées à la livraison. Ces caméras sont cependant vulnérables aux impacts excessifs et devront être calibrées de temps à autre via DJI Assistant 2 ou l'application DJI GO 4. Suivez les étapes ci-dessous pour calibrer la caméra.



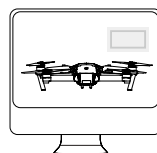
01

Dirigez l'appareil vers l'écran



02

Alignez les cadres



03

Faites pivoter l'appareil sur l'axe panoramique et l'axe d'inclinaison

Répétez les étapes ci-dessus pour calibrer les caméras du système optique inférieur.

Étalonnage rapide

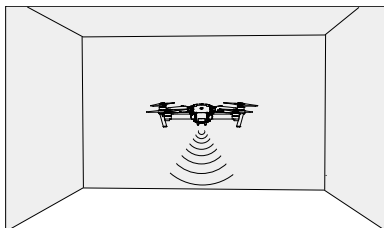
Utilisez la étalonnage rapide quand l'application DJI GO 4 vous informe qu'une calibration des capteurs de vision est requise. Appuyez sur « Aircraft Status » -> « Vision Sensors » pour démarrer la calibration rapide.



- La calibration permet de résoudre rapidement les problèmes des capteurs de vision. Connectez l'appareil à un ordinateur pour exécuter une calibration complète avec DJI Assistant 2 dès que vous le pouvez. Effectuez la calibration uniquement lorsque la luminosité est suffisante et sur des surfaces texturées comme l'herbe.
- Ne calibrez pas l'appareil sur des surfaces très réfléchissantes comme le marbre ou la céramique.

Utilisation du système optique inférieur

Le système optique inférieur s'active automatiquement lors de la mise sous tension de l'appareil. Aucune autre action n'est nécessaire. Le système optique inférieur est généralement utilisé dans des environnements intérieurs où aucun signal GPS n'est disponible. Grâce au système optique inférieur, l'appareil peut maintenir un vol stationnaire précis même sans GPS.



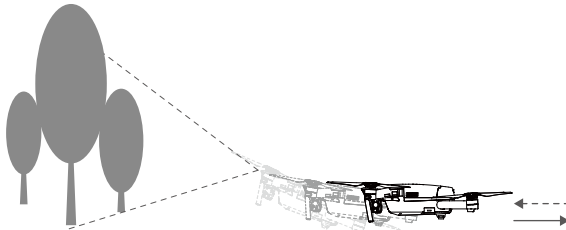
Procédez comme suit pour utiliser le système optique inférieur :

1. Mettez le commutateur de mode de vol en position « P ».
2. Placez l'appareil sur une surface plane. Notez que le système optique inférieur ne peut pas fonctionner correctement sur des surfaces dont les variations de motifs sont irrégulières.
3. Mettez l'appareil sous tension. Le voyant d'état de l'appareil clignote deux fois en vert, ce qui signifie que le système optique inférieur est prêt. Poussez délicatement le manche gauche vers le haut pour faire décoller l'appareil, qui maintiendra un vol stationnaire.



Freinage assisté du système optique avant

Grâce au système optique avant, l'appareil peut freiner activement quand des obstacles sont détectés à l'avant. Les systèmes optiques avant et inférieur fonctionnent mieux lorsque la luminosité est suffisante et que l'obstacle est nettement marqué ou texturé. L'appareil ne doit pas voler à plus de 36 km/h (22 mph) pour disposer d'une distance de freinage suffisante.



Les performances des systèmes optiques avant et inférieur sont affectées par la surface survolée. Il se peut que les capteurs à ultrasons ne puissent pas mesurer précisément les distances au-dessus de matériaux absorbant les ondes sonores et que la caméra ne fonctionne pas correctement dans les environnements où les conditions ne sont pas optimales. L'appareil passera automatiquement du mode P au mode Atti si ni le GPS, ni les systèmes optiques avant et inférieur ne sont disponibles. Faites preuve de vigilance lorsque vous utilisez l'appareil dans les situations suivantes :

- Vol au-dessus de surfaces monochromes (noir, blanc, rouge ou vert uni, par exemple)
- Vol au-dessus de surfaces très réfléchissantes
- Vol à des vitesses élevées de plus de 36 km/h (22 mph) à 2 m ou de plus de 18 km/h (11 mph) à 1 m.
- Vol au-dessus d'étendues d'eau ou de surfaces transparentes
- Vol au-dessus d'objets ou de surfaces mobiles
- Vol dans une zone où les conditions d'éclairage varient fréquemment ou de manière importante
- Vol au-dessus de surfaces très sombres (< 10 lux) ou très lumineuses (> 100 000 lux)
- Vol au-dessus de surfaces pouvant absorber les ondes sonores (tapis épais, par exemple)
- Vol au-dessus de surfaces sans textures ou motifs distincts
- Vol au-dessus de surfaces présentant des textures ou motifs identiques répétés (carreaux, par exemple).
- Vol au-dessus de surfaces inclinées susceptibles de détourner les ondes sonores de l'appareil



- Veillez à ce que les capteurs soient toujours propres. Les saletés, poussières ou autres résidus peuvent affecter leurs performances.
- Le système optique inférieur n'est efficace qu'entre 0,3 et 13 mètres d'altitude.
- Il se peut que les systèmes optiques avant et inférieur ne fonctionnent pas correctement lorsque l'appareil survole des étendues d'eau.
- Les systèmes optiques avant et inférieur risquent de ne pas reconnaître la disposition au sol si la luminosité est faible (moins de 100 lux).
- N'utilisez pas d'autres appareils à ultrasons d'une fréquence de 40 kHz quand les systèmes optiques avant et inférieur sont activés.



- Évitez que des animaux ne s'approchent de l'appareil lorsque le système optique inférieur est activé. Le capteur à ultrasons émet des signaux à fréquences élevées perceptibles par certains animaux.

Enregistreur de vol

Les données de vol sont automatiquement enregistrées sur le périphérique de stockage interne de l'appareil. Ces données incluent la télémétrie de vol, des informations sur l'état de l'appareil et d'autres paramètres. Pour accéder à ces données, branchez l'appareil à votre ordinateur à l'aide du port Micro-USB.

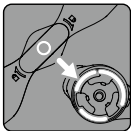
Montage et démontage des hélices

Veillez à utiliser uniquement des hélices agréées DJI avec votre Mavic Pro. Les hélices marquées d'un cercle blanc et non marquées indiquent sur quels moteurs elles doivent être fixées et dans quel sens elles doivent tourner.

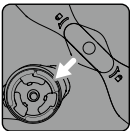
Hélices	Cercle blanc	Non marqué
Schéma		
À fixer sur	Moteurs avec repères blancs	Moteurs sans repères blancs
Légendes	Pour verrouiller : tournez les hélices dans le sens indiqué pour les monter, puis serrez.	

Montage des hélices

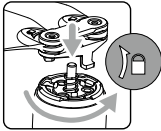
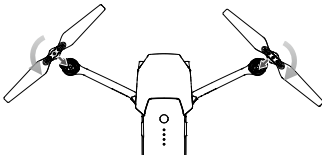
Attachez les hélices marquées d'un cercle blanc sur la base de montage marquée de repères blancs. Montez l'hélice sur la plaque de fixation en appuyant, puis tournez dans la direction de verrouillage jusqu'à ce qu'elle soit bien fixée. Attachez les autres hélices sur les bases de montage non marquées. Dépliez toutes les pales des hélices.



Marqué



Non marqué



Démontage des hélices

Appuyez sur les hélices au niveau des moteurs et tournez dans le sens de déverrouillage.

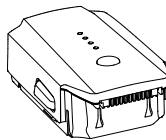


- Faites attention au bord coupant des hélices. Manipulez-les avec précaution.
- Utilisez uniquement des hélices agréées DJI. Ne mélangez pas les types d'hélices.
- Tenez-vous à l'écart des moteurs et **NE TOUCHEZ PAS** les hélices lorsqu'elles tournent.
- Vérifiez que les hélices et les moteurs sont correctement et fermement installés avant chaque vol.
- Assurez-vous du bon état de toutes les hélices avant chaque vol. N'utilisez **PAS** d'hélices usées, détériorées ou cassées.
- Pour éviter toute blessure, **RESTEZ À L'ÉCART** des hélices ou des moteurs lorsqu'ils tournent et **NE LES TOUCHEZ PAS**.
- Utilisez **UNIQUEMENT** des hélices DJI d'origine afin de garantir une qualité et une sécurité optimales lors de chaque vol.

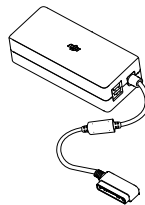
Batterie de Vol Intelligente

Introduction

La Batterie de Vol Intelligente DJI dispose d'une capacité de 3 830 mAh, d'un voltage de 11,4 V et d'une fonctionnalité de charge/décharge intelligente. Elle doit être chargée uniquement à l'aide d'un chargeur approprié agréé par DJI.



Batterie de Vol Intelligente



Chargeur



Avant sa première utilisation, la Batterie de Vol Intelligente doit être entièrement chargée.

Fonctionnalités de la Batterie de Vol Intelligente de DJI

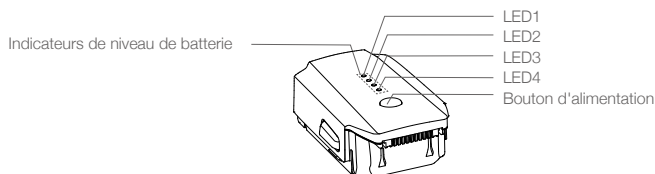
1. Affichage du niveau de la batterie : les voyants indiquent le niveau actuel de la batterie.
2. Fonction de décharge automatique : pour éviter tout gonflement, la batterie se décharge automatiquement à un niveau inférieur à 65 % de sa charge totale lorsqu'elle est inactive pendant plus de 10 jours. Ce processus prend environ 2 jours. Le fait que la batterie dégage une légère chaleur pendant ce processus est normal. Il est possible de définir des seuils de décharge dans l'application DJI GO 4.
3. Charge équilibrée : équilibre automatiquement la tension de chaque élément de batterie lors du chargement.
4. Protection contre les surcharges : le processus de chargement s'arrête automatiquement lorsque la batterie est entièrement rechargée.
5. Détection de la température : la batterie se recharge uniquement lorsque la température est comprise entre 5 °C (41 °F) et 40 °C (104 °F).

6. Protection contre les surintensités : le processus de chargement de la batterie s'arrête lorsque des intensités élevées (plus de 8,5 A) sont détectées.
7. Protection contre les décharges excessives : la décharge s'arrête automatiquement pour éviter toute détérioration due à des décharges excessives.
8. Protection contre les courts-circuits : la détection d'un court-circuit entraîne la coupure automatique de l'alimentation.
9. Protection contre les détériorations des éléments de la batterie : l'application DJI GO 4 affiche un message d'avertissement lorsqu'une cellule de batterie endommagée est détectée.
10. Mode de veille : pour économiser de l'énergie, la batterie coupe l'alimentation et entre en mode de veille après 20 minutes d'inactivité.
11. Communication : les informations concernant le voltage, la capacité, l'intensité, etc. de la batterie sont transmises au contrôleur principal de l'appareil.



Consultez les *Consignes de sécurité relatives à la Batterie de Vol Intelligente du Mavic Pro* avant d'utiliser l'appareil. Les utilisateurs assument l'entière responsabilité de leurs actions et de leur utilisation de l'appareil.

Utilisation de la batterie



Mise sous/hors tension

Mise sous tension : appuyez une fois sur le bouton d'alimentation, puis appuyez de nouveau dessus et maintenez-le enfoncé pendant 2 secondes. L'écran d'état du système de la radiocommande affichera le niveau de batterie actuel.

Mise hors tension : appuyez une fois sur le bouton d'alimentation, puis appuyez de nouveau dessus et maintenez-le enfoncé pendant 2 secondes.

Avertissement concernant le fonctionnement à basse température


1. La capacité de la batterie est considérablement réduite lorsque l'appareil vole à basse température (-10 °C et 5 °C).
2. Les batteries ne peuvent pas être utilisées dans des environnements où la température est extrêmement faible (< -10 °C). Nous vous recommandons de charger la batterie quand vous décollez dans des températures comprises entre -10 °C et 5 °C.
3. Arrêtez le vol lorsque l'application DJI GO 4 affiche l'avertissement « Niveau de batterie faible » dans un environnement à basse température.
4. Conservez la batterie à l'intérieur pour la réchauffer avant de voler dans un environnement à basse température.
5. Pour garantir des performances optimales, maintenez la température de la batterie au-dessus de 20 °C.



Dans les environnements froids, insérez la batterie dans le compartiment prévu à cet effet et laissez l'appareil chauffer pendant environ 1 ou 2 minutes avant de le faire décoller.

Vérification du niveau de la batterie


Les indicateurs de niveau de batterie affichent la charge restante. Lorsque la batterie est éteinte, appuyez une fois sur le bouton d'alimentation : les indicateurs de niveau de batterie s'allument pour afficher le niveau de batterie actuel. Vous trouverez plus d'informations ci-après.

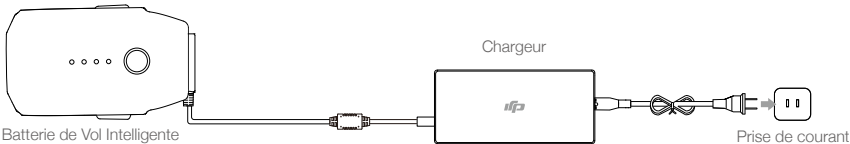
-  Les indicateurs affichent également le niveau actuel de la batterie lors des opérations de chargement et de déchargement. Le tableau ci-dessous décrit les différents indicateurs.
- : le voyant est allumé. ☀ : le voyant clignote.
 ○ : le voyant est éteint.





















Indicateurs de niveau de batterie				
LED1	LED2	LED3	LED4	Niveau de la batterie
○	○	○	○	87,5 %-100 %
○	○	○	☀	75 %-87,5 %
○	○	○	○	62,5 %-75 %
○	○	☀	○	50 %-62,5 %
○	○	○	○	37,5 %-50 %
○	☀	○	○	25 %-37,5 %
○	○	○	○	12,5 %-25 %
☀	○	○	○	0 %-12,5 %
○	○	○	○	= 0 %

Charge de la Batterie de Vol Intelligente

1. Connectez le chargeur de la batterie à une source d'alimentation (100-240 V, 50/60 Hz).
2. Connectez la batterie au chargeur pour lancer le chargement.
3. L'indicateur de niveau de batterie affiche le niveau actuel de la batterie lors de la recharge.
4. La Batterie de Vol Intelligente est entièrement rechargée une fois tous les indicateurs de niveau de batterie éteints. Retirez la batterie du chargeur.
5. Attendez que la température de la batterie atteigne la température ambiante avant de la ranger pour une durée prolongée.
6. Le chargement de la batterie s'interrompt automatiquement si la température des cellules de la batterie n'est pas comprise dans la plage de fonctionnement (5 °C et 40 °C).

























-  Éteignez toujours la batterie avant de l'insérer dans le Mavic Pro ou de la retirer de l'appareil. N'insérez et ne retirez jamais la batterie lorsque celle-ci est allumée.



Indicateurs de niveau de batterie lors de la charge				
LED1	LED2	LED3	LED4	Niveau de la batterie
				0 %-25 %
				25 %-50 %
				50 %-75 %
				75 %-100 %
				Chargement terminé

Description des voyants de protection de la batterie

Le tableau ci-après décrit les mécanismes de protection de la batterie et l'état des voyants correspondants.

Indicateurs de niveau de batterie lors de la charge					
LED1	LED2	LED3	LED4	Clignotement	Élément de protection de la batterie
				Le voyant LED2 clignote deux fois par seconde	Surintensité détectée
				Le voyant LED2 clignote trois fois par seconde	Court-circuit détecté
				Le voyant LED3 clignote deux fois par seconde	Charge excessive détectée
				Le voyant LED3 clignote trois fois par seconde	Surtension détectée au niveau du chargeur
				Le voyant LED4 clignote deux fois par seconde	Température de chargement trop basse
				Le voyant LED4 clignote trois fois par seconde	Température de chargement trop élevée

Une fois ces problèmes résolus, appuyez sur le bouton d'alimentation pour éteindre l'indicateur de niveau de batterie. Débranchez la Batterie de Vol Intelligente du chargeur et rebranchez-la pour reprendre le processus de chargement. Il est inutile de débrancher et de rebrancher le chargeur en cas d'erreur concernant la température de la pièce. En effet, le chargement reprend automatiquement lorsque la température revient dans la plage autorisée.



DJI n'assume aucune responsabilité pour les dommages causés par des chargeurs tiers.

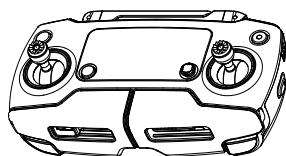


Comment décharger la Batterie de Vol Intelligente avant de transporter les batteries pour un long voyage :

Faites voler le Mavic Pro en extérieur jusqu'à ce que le niveau de charge restant soit inférieur à 20 % ou jusqu'à ce qu'il ne soit plus possible d'allumer la batterie.

Radiocommande

Cette section décrit les fonctionnalités de la radiocommande et contient des instructions relatives au contrôle de l'appareil et de la caméra.



Radiocommande

Présentation de la radiocommande

La radiocommande du Mavic Pro est un équipement de communication multifonction sans fil qui intègre le système de liaison descendante vidéo et le système de radiocommande de l'appareil. Les systèmes de liaison descendante vidéo et de radiocommande de l'appareil fonctionnent à une fréquence de 2,4 GHz. La radiocommande est dotée de plusieurs fonctions de caméra permettant notamment de prendre des photos et d'en afficher un aperçu, ou encore de contrôler les mouvements de la nacelle. Le niveau de la batterie est affiché sur l'écran LCD de la radiocommande.



- **Conformité** : la radiocommande respecte les réglementations locales et de conformité.
- **Mode de fonctionnement** : 3 modes de commande sont proposés (Mode 1, Mode 2 ou Personnalisé).
- **Mode 1** : le manche droit sert de manette des gaz.
- **Mode 2** : le manche gauche sert de manette des gaz.



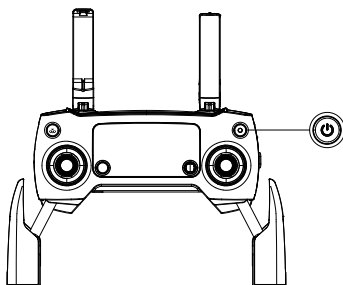
N'utilisez pas plus de 3 appareils dans la même zone pour éviter toute interférence dans les transmissions.

Utilisation de la radiocommande

Mise sous tension/mise hors tension de la radiocommande

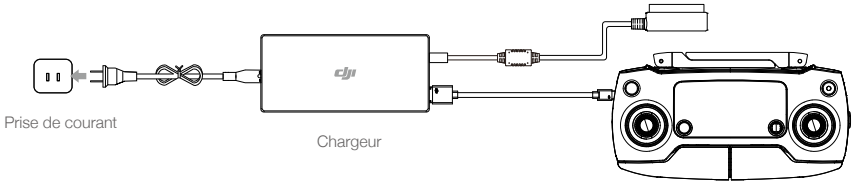
La radiocommande du Mavic Pro est alimentée par une batterie rechargeable 2S d'une capacité de 2 970 mAh. Procédez comme suit pour allumer votre radiocommande :

1. Si la radiocommande est éteinte, appuyez une fois sur le bouton d'alimentation. L'écran LCD affichera le niveau actuel de la batterie.
2. Appuyez à nouveau, puis encore une fois et maintenez enfoncé le bouton d'alimentation pour allumer la radiocommande.
3. La radiocommande émet un bip lors de sa mise sous tension.
4. Répétez l'étape 2 pour éteindre la radiocommande.



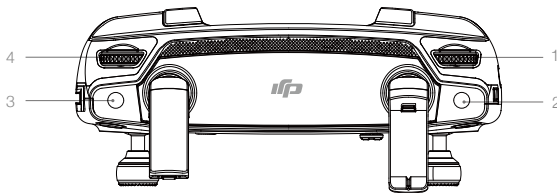
Recharge de la radiocommande

Rechargez la radiocommande à l'aide du chargeur fourni. Reportez-vous au schéma ci-dessous pour en savoir plus.



Contrôle de la caméra

Prenez des vidéos/photos et réglez les paramètres de la caméra grâce à l'obturateur, au bouton d'enregistrement et à la molette de réglage de la caméra sur la radiocommande.



1. Molette de réglage de la caméra

Tournez la molette pour régler les paramètres de la caméra, comme la valeur ISO et la vitesse d'obturation, sans lâcher la radiocommande.

2. Obturateur

Appuyez sur l'obturateur pour prendre une photo. Si le mode rafale est activé, ce bouton permet de prendre une série de photos.

3. Bouton d'enregistrement

Appuyez une fois pour démarrer l'enregistrement d'une vidéo et une autre fois pour l'arrêter.

4. Molette de la nacelle

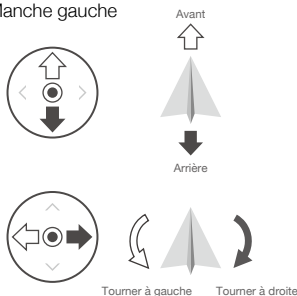
Contrôlez l'inclinaison de la nacelle.

Commande de l'appareil

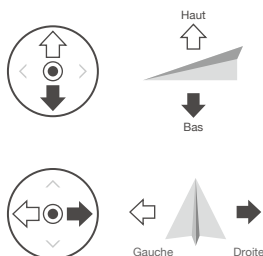
Cette section explique comment contrôler l'orientation de l'appareil à l'aide de la radiocommande. 3 modes de commande sont proposés (Mode 1, Mode 2, Mode 3 ou Personnalisé).

Mode 1

Manche gauche

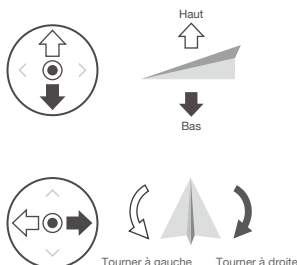


Manche droit

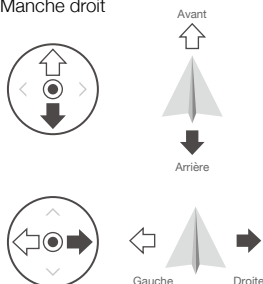


Mode 2

Manche gauche

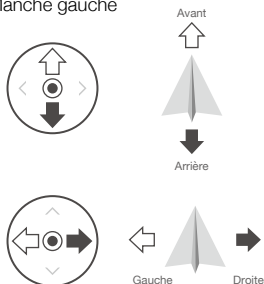


Manche droit

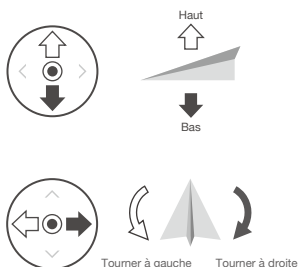


Mode 3

Manche gauche




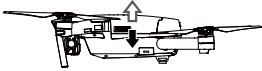

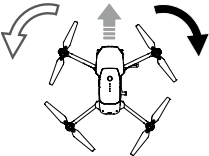

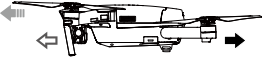



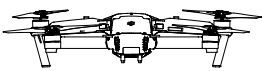
Manche droit



La radiocommande est configurée en mode 2 par défaut.



Point neutre/central du manche : les manches de contrôle sont en position centrale.
Déplacement du manche de contrôle : l'utilisateur déplace le manche de contrôle depuis la position centrale.

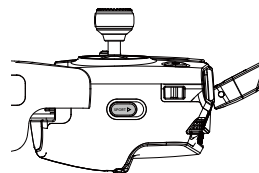
Radiocommande (mode 2)	Appareil (◀ indique le sens du nez)	Remarques
		<p>Le fait de déplacer le manche gauche vers le haut ou vers le bas modifie l'altitude de l'appareil. Déplacez le manche vers le haut pour faire monter l'appareil et vers le bas pour le faire descendre. Lorsque les deux manches sont au centre, le Mavic Pro maintient un vol stationnaire.</p> <p>Plus vous éloignez le manche de la position centrale, plus le Mavic Pro change d'altitude rapidement. Poussez toujours le manche délicatement afin d'éviter tout changement d'altitude brutal ou inattendu.</p>
		<p>Le fait de déplacer le manche gauche vers la gauche ou vers la droite contrôle le sens de rotation de l'appareil.</p> <p>Poussez le manche vers la droite pour faire tourner l'appareil dans le sens des aiguilles d'une montre et vers la gauche pour le faire tourner dans le sens contraire. Si le manche reste au centre, le Mavic Pro maintient son orientation actuelle.</p> <p>Plus vous éloignez le manche de la position centrale, plus le Mavic Pro pivote rapidement.</p>
		<p>Le fait de déplacer le manche droit vers le haut ou vers le bas modifie l'angle avant et arrière de l'appareil.</p> <p>Poussez le manche vers le haut pour voler vers l'avant et poussez-le vers le bas pour voler vers l'arrière. Le Mavic Pro maintient un vol stationnaire si le manche reste au centre.</p> <p>Éloignez le manche de la position centrale pour un angle plus important (30° maximum) et un vol plus rapide.</p>
		<p>Le fait de déplacer le manche droit vers la gauche ou vers la droite modifie l'angle gauche et droit de l'appareil.</p> <p>Poussez vers la gauche pour voler vers la gauche et poussez vers la droite pour voler vers la droite. Le Mavic Pro maintient un vol stationnaire si le manche reste au centre.</p>
		<p>Appuyez une fois sur le bouton Pause de la fonction Vol pour quitter le mode de vol ActiveTrack, TapFly ou Intelligent Navigation. L'appareil maintiendra sa position actuelle en vol stationnaire.</p>





- Tenez la radiocommande à l'écart des matériaux magnétiques pour éviter les interférences magnétiques.
- Vérifiez que les manches de contrôle sont en position centrale et qu'aucune force externe ne s'applique dessus pendant le transport ou le stockage.

Commutateur de mode de vol

Mettez le commutateur dans la position souhaitée pour sélectionner le mode de vol correspondant. Choisissez le mode P ou le mode S.




Position	Mode de vol
	Mode P
	Mode S

Mode P (positionnement) : le fonctionnement du mode P est optimal lorsque le signal GPS est fort. L'appareil utilise le GPS et les systèmes optiques avant et inférieur pour se localiser, se stabiliser automatiquement et naviguer entre les obstacles. Dans ce mode, les fonctions avancées comme TapFly et ActiveTrack sont activées.

Remarque : le mode P nécessite des mouvements de manche plus amples pour atteindre des vitesses élevées.

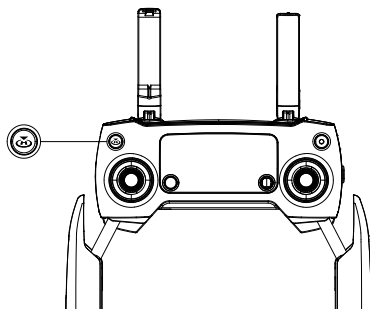
Mode S (sport) : la manipulation de l'appareil se règle pour améliorer la maniabilité et la vitesse. La vitesse maximale est augmentée à 65 km/h (40 mph). Le système optique avant est désactivé dans ce mode.

Le mode de vol est verrouillé en mode P par défaut, quelle que soit la position du commutateur. Pour basculer d'un mode de vol à un autre, accédez au mode Camera View dans l'application DJI GO 4, appuyez sur  et activez « Multiple Flight Modes ». Après l'activation de modes de vol multiples, placez le commutateur sur la position P, puis sur la position S pour voler en mode Sport.

Le Mavic Pro vole en mode P par défaut à chaque fois qu'il est mis sous tension. À chaque fois, placez le commutateur de mode de vol sur la position P, puis sur la position S avant d'utiliser le mode S.

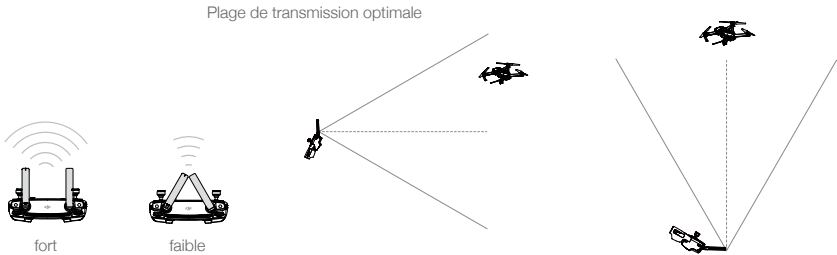
Bouton RTH

Maintenez enfoncé le bouton RTH pour activer la procédure RTH (Return to Home). L'appareil revient alors au dernier point de départ enregistré. Appuyez une nouvelle fois sur ce bouton pour annuler la procédure RTH et reprendre le contrôle de l'appareil.



Plage de transmission optimale

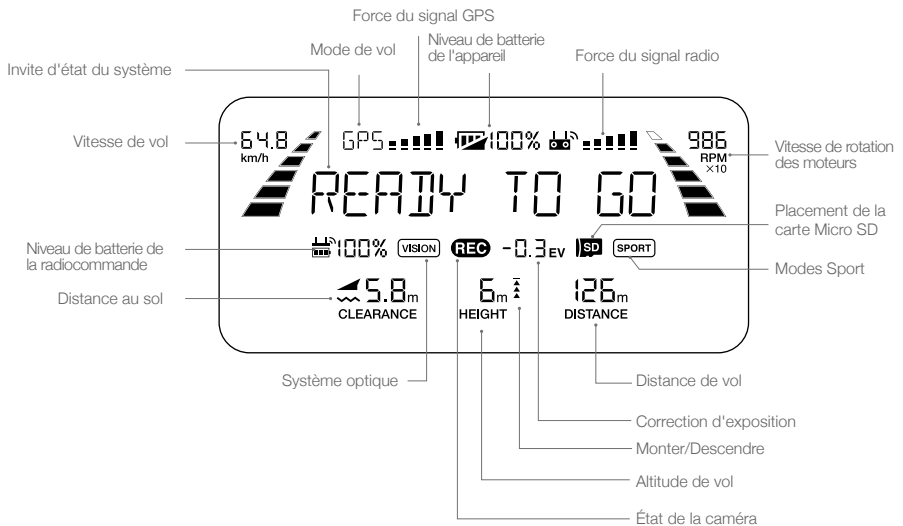
Le signal transmis entre l'appareil et la radiocommande est optimal dans la zone illustrée ci-dessous :



Assurez-vous que l'appareil vole dans la zone de transmission optimale. Pour obtenir des performances de transmission optimales, l'opérateur doit être positionné de manière appropriée par rapport à l'appareil.

Écran LCD

L'écran LCD affiche différents états du système dont la télémétrie de vol et le niveau de batterie en temps réel. Consultez le schéma ci-dessous pour connaître la signification de chaque icône sur l'écran LCD.

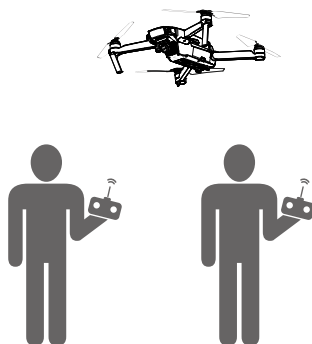


* L'écran de la radiocommande principale affiche « MCTL » tandis que celui de la radiocommande secondaire affiche le mode de vol.

Mode de fonctionnement à deux radiocommandes

Le Mavic Pro prend en charge le mode de fonctionnement à deux radiocommandes. Pour cela, vous devez disposer de la version 01.03.0400 du firmware du Mavic Pro et de la version 4.0.5 de l'application DJI GO 4. Il est possible de connecter deux radiocommandes au même appareil grâce au mode de fonctionnement à deux radiocommandes.

La radiocommande principale et la radiocommande secondaire peuvent contrôler l'orientation de l'appareil ainsi que le mouvement de la nacelle et le fonctionnement de la caméra une fois celles-ci appariées à l'appareil.



Vous trouverez ci-dessous les différences de fonctionnement notables entre la radiocommande principale et la radiocommande secondaire.

1. Molette de la nacelle

Les deux radiocommandes (principale et secondaire) peuvent contrôler la molette de la nacelle. La radiocommande principale conserve toutefois la priorité. Il n'est par exemple pas possible d'utiliser la radiocommande secondaire pour contrôler la molette de la nacelle lorsqu'elle est déjà contrôlée par la radiocommande principale. Cependant, si la radiocommande principale cesse de contrôler la molette de la nacelle pendant deux secondes, la radiocommande secondaire peut prendre la main.

2. Manche de contrôle

Les deux radiocommandes peuvent contrôler l'orientation de l'appareil à l'aide des manches de contrôle. La radiocommande principale reste prioritaire. La radiocommande secondaire ne peut pas contrôler l'orientation de l'appareil lorsque les manches de contrôle sont utilisés sur la radiocommande principale. Si les manches de contrôle restent inactifs pendant deux secondes, la radiocommande secondaire peut alors prendre la main sur l'orientation de l'appareil.

Pour garantir la sécurité du vol, inclinez les deux manches vers le bas et vers l'intérieur lorsque vous abaissez la manette des gaz sur la radiocommande secondaire. Lorsque la radiocommande principale contrôle l'appareil, celui-ci ne répondra pas à cette commande, même si la radiocommande principale est inactive depuis plus de deux secondes.

Vous devez en effet relâcher les manches de la radiocommande secondaire pour que celle-ci puisse contrôler l'appareil.

3. Commutateur de mode de vol

Vous pouvez changer le mode de vol uniquement avec la radiocommande principale. Le commutateur de mode de vol est désactivé sur la radiocommande secondaire.


4. Paramètres de l'application DJI GO 4

Les paramètres d'affichage et de configuration des radiocommandes principale et secondaire

dans l'application DJI GO 4 sont les mêmes. Lorsque vous utilisez la radiocommande secondaire, vous pouvez uniquement configurer les paramètres de la nacelle, du contrôleur de vol, du système optique, de la transmission vidéo et de la batterie de vol intelligente. Les paramètres d'affichage et de configuration des radiocommandes principale et secondaire dans l'application DJI GO 4 sont les mêmes.

Appairage de la radiocommande

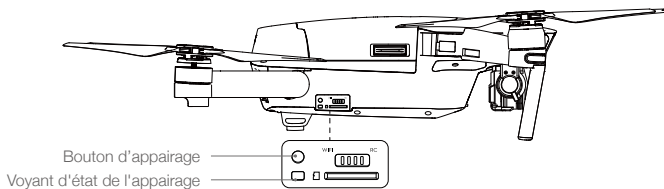
La radiocommande est appairée à votre appareil avant la livraison. L'appairage n'est requis que lors de la première utilisation d'une nouvelle radiocommande. Procédez comme suit pour appairer une nouvelle radiocommande :

1. Mettez la radiocommande sous tension et connectez-la à l'appareil mobile, puis mettez l'appareil sous tension. Lancez l'application DJI GO 4.
2. Sélectionnez « Camera » et appuyez sur  l'icône puis sur le bouton d'appairage de la radiocommande principale « Linking Primary RC » ou celui de la radiocommande secondaire « Linking Secondary RC » pour confirmer.



- Placez le commutateur de mode de contrôle sur le mode RC avant l'appairage.

3. La radiocommande est prête pour l'appairage.
4. Localisez le bouton d'appairage sur le côté de l'appareil, comme illustré dans le schéma ci-dessous. Appuyez sur le bouton d'appairage pour démarrer l'appairage. Le voyant d'état de l'appairage s'allume en vert quand la radiocommande est appairée avec succès à l'appareil, et l'écran LCD de la radiocommande affiche les informations de l'appareil.



- La radiocommande se déconnecte de l'appareil si une autre radiocommande est appairée au même appareil.
- Dans le mode de fonctionnement à deux radiocommandes, lorsque vous appairez à nouveau la radiocommande principale à l'appareil, vous devez faire de même avec la radiocommande secondaire.

Caméra et nacelle

Cette section décrit les caractéristiques techniques de la caméra et explique les modes de fonctionnement de la nacelle.

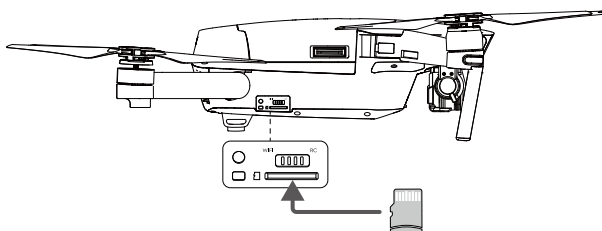
Caméra et nacelle

Présentation de la caméra

Grâce à son capteur CMOS 2/5,8 cm (1/2,3"), la caméra embarquée du Mavic Pro permet d'enregistrer des vidéos jusqu'en 4K à 30 ips, et de prendre des photos d'une résolution de 12 mégapixels. Vous pouvez choisir d'enregistrer la vidéo au format MOV ou MP4. Les modes de prise de vue de photos disponibles incluent les modes en rafale, continu et intervalle. L'application DJI GO 4 vous permet d'obtenir un aperçu en direct des éléments capturés par la caméra sur votre appareil mobile.

Logement de carte Micro-SD

Pour stocker vos photos et vidéos, insérez la carte Micro-SD dans le logement illustré ci-dessous avant de mettre le Mavic Pro sous tension. Le Mavic Pro est livré avec une carte Micro-SD de 16 Go et prend en charge les cartes Micro-SD d'une capacité maximale de 64 Go. Il est conseillé d'utiliser une carte Micro-SD UHS-1, car ses capacités de lecture et d'écriture rapides permettent d'enregistrer des données vidéo haute résolution.

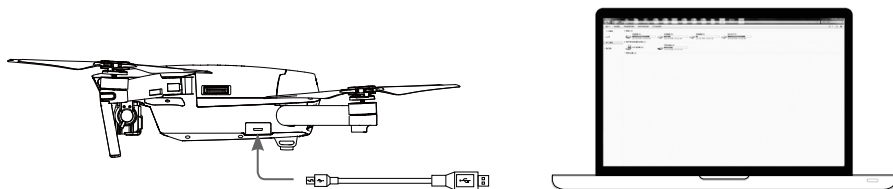


⊘ Ne retirez pas la carte Micro-SD du Mavic Pro lorsque celui-ci est sous tension.

⚡ Pour garantir la stabilité du système de caméra, chaque enregistrement vidéo est limité à 30 minutes.

Port de données de la caméra

Pour télécharger les photos et les vidéos sur votre ordinateur, mettez le Mavic Pro sous tension et branchez un câble USB au port Micro-USB.

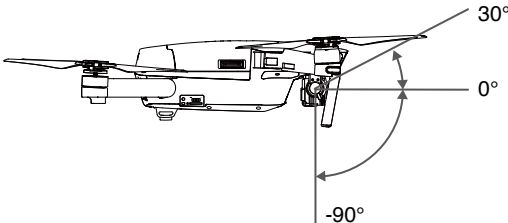


⚠ L'appareil doit être mis sous tension avant qu'il soit possible d'accéder aux fichiers stockés sur la carte Micro-SD.

Nacelle

Présentation de la nacelle

La nacelle à 3 axes offre une plate-forme stable pour la fixation de la caméra, vous permettant ainsi de capturer des photos et vidéos nettes, sans tremblement. La nacelle peut incliner la caméra sur 120°.



Utilisez la molette de la nacelle sur la radiocommande pour contrôler l'inclinaison de la caméra, ou accédez à Camera View dans l'application DJI GO 4, maintenez le doigt appuyé sur l'écran jusqu'à ce qu'un cercle bleu s'affiche, puis faites glisser le cercle pour contrôler l'inclinaison de la caméra. La portée contrôlable de l'axe de roulis de la nacelle est comprise entre 0 et 90°, ce qui vous permet d'effectuer des prises de vue en mode Paysage et en mode Portrait. L'axe de roulis pivote de 90° quand le mode Portrait est activé.

- ☀️ • Nous vous recommandons d'utiliser le mode Portrait pour prendre des photos plutôt que pour enregistrer des vidéos. Quand l'appareil effectue des vols qui mettent le système à l'épreuve, par exemple un freinage d'urgence ou un vol en mode Sport, l'axe de roulis de la nacelle atteint son point de terminaison et fait vibrer la nacelle.

Modes de fonctionnement de la nacelle

La nacelle dispose de deux modes de fonctionnement. Basculez entre les différents modes de fonctionnement dans le menu paramètres de caméra de l'application DJI GO 4. Notez que votre appareil mobile doit être connecté à la radiocommande pour que les modifications s'appliquent. Reportez-vous au tableau ci-dessous pour en savoir plus :

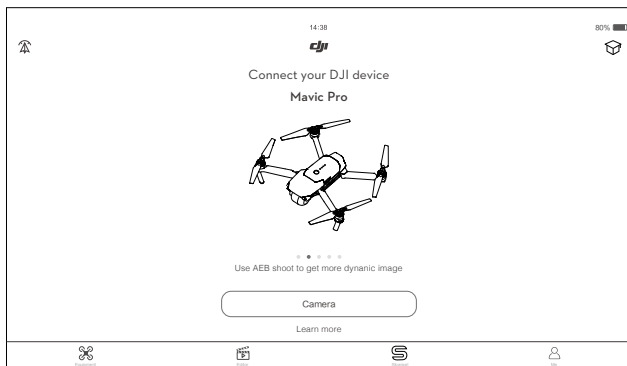
	Mode suivi	L'angle entre l'orientation de la nacelle et le nez de l'appareil reste toujours le même.
	Mode FPV	La nacelle se synchronise avec les mouvements de l'appareil pour offrir une expérience de vol en vue subjective.
	<ul style="list-style-type: none">• Retirez la bride de la nacelle avant de mettre l'appareil sous tension.• Une erreur du moteur de la nacelle peut survenir dans les situations suivantes :<ul style="list-style-type: none">(1) L'appareil se trouve sur un sol irrégulier ou le mouvement de la nacelle est entravé.(2) La nacelle a été soumise à une force externe excessive, par exemple une collision. Décollez d'un sol régulier et dégagé, et sécurisez la nacelle en permanence.• Un vol par temps brumeux ou nuageux peut mouiller la nacelle et entraîner une défaillance temporaire. La nacelle sera de nouveau opérationnelle une fois sèche.• Il est normal que la nacelle émette un bip à l'initialisation.	

Application DJI GO 4

Cette section présente les fonctions principales de l'application DJI GO 4.

Application DJI GO 4

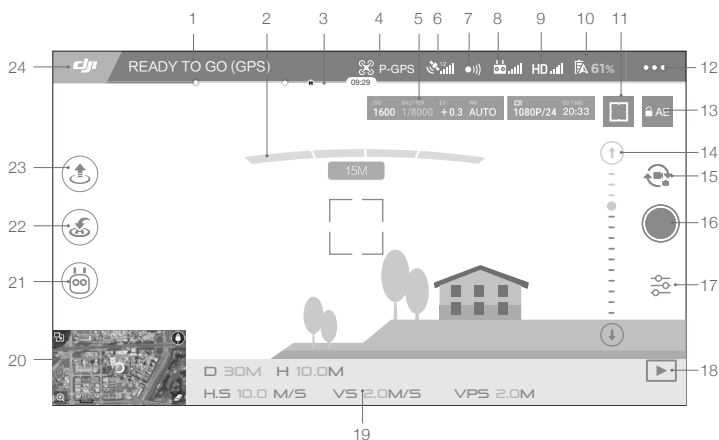
L'application DJI GO 4 est une application mobile spécialement conçue pour les équipements DJI. Cette application permet de contrôler la nacelle, la caméra et d'autres fonctions de l'appareil. L'application est composée des sections Equipment, Editor, SkyPixel et Me qui permettent de configurer votre appareil, et d'éditer et partager vos photos et vos vidéos.




Equipment

Accédez à Camera View en appuyant sur Camera depuis l'écran d'accueil DJI GO 4.


Camera View




1. État du système

 : cette icône indique l'état de vol de l'appareil et différents messages d'avertissement.

2. État de détection des obstacles

 : des barres rouges s'affichent quand des obstacles sont proches de l'appareil. Des barres orange indiquent que des obstacles sont dans la zone de détection.

3. Indicateur de niveau de batterie

 : l'indicateur de niveau de batterie affiche l'état de charge de la batterie de manière dynamique. Les zones colorées de l'indicateur représentent l'énergie nécessaire pour réaliser différentes fonctions.

4. Mode de vol

 : le texte en regard de cette icône indique le mode de vol actuel.

Appuyez sur l'icône pour configurer les paramètres MC (Main Controller, contrôleur principal). Ces paramètres vous permettent de modifier les limites de vol et de définir les valeurs de gain.

5. Paramètres de la caméra



Indique les paramètres de réglage de la caméra et la capacité de stockage de la carte Micro-SD.


6. Force du signal GPS

 : indique l'intensité actuelle du signal GPS. Des barres blanches correspondent à une intensité GPS adéquate.


7. État du système optique avant

●) : appuyez sur ce bouton pour activer ou désactiver les fonctionnalités offertes par le système optique avant.

8. Signal de la radiocommande

 : cette icône indique la force du signal de la radiocommande. L'icône clignote lorsqu'une interférence est détectée en cours de vol. Si aucun message d'avertissement n'apparaît dans l'application DJI GO 4, c'est que l'interférence n'affectera pas le fonctionnement ou l'expérience globale de vol.

9. Force du signal de liaison vidéo HD

 : cette icône indique l'intensité de la liaison vidéo HD entre l'appareil et la radiocommande. L'icône clignote lorsqu'une interférence est détectée en cours de vol. Si aucun message d'avertissement n'apparaît dans l'application DJI GO 4, c'est que l'interférence n'affectera pas le fonctionnement ou l'expérience globale de vol.

10. Niveau de la batterie

 61% : cette icône indique le niveau actuel de la batterie.

Appuyez sur l'icône pour afficher le menu d'informations sur la batterie, définir les différents seuils d'avertissement de batterie et afficher l'historique des avertissements de batterie.

11. Bouton de mesure/mise au point

 : appuyez pour basculer entre le mode Mise au point et le mode Mesure. Appuyez pour sélectionner l'objet à mettre au point ou à mesurer.

12. Réglages généraux

- : appuyez afin d'accéder au menu des réglages généraux pour établir les paramètres, activer la diffusion en direct, afficher les itinéraires de vol, etc.

13. Verrouillage automatique de l'exposition

-  AE : appuyez pour verrouiller la valeur d'exposition.

14. Curseur de la nacelle

 : affiche l'angle vertical de la nacelle.

15. Bouton Photo/Vidéo

 : appuyez pour passer du mode Photo au mode Enregistrement vidéo.


16. Bouton de prise de vue/d'enregistrement

 : appuyez pour prendre des photos ou enregistrer des vidéos.

17. Paramètres de la caméra

 : appuyez sur cette icône pour configurer la plage ISO, l'obturateur et l'exposition de la caméra.

18. Lecture

 : appuyez pour accéder à la page de lecture et afficher un aperçu des photos et des vidéos dès leur capture.

19. Télémétrie de vol

D 30M : distance entre l'appareil et le point de départ.

H 10.0M : hauteur par rapport au sol.

HS 10.0M/S : vitesse horizontale de l'appareil.

VS 2.0M/S : vitesse verticale de l'appareil.

20. Map




Appuyez pour afficher la carte.

21. Mode de vol intelligent (Intelligent Flight)

 : appuyez pour sélectionner le mode Vol intelligent.

22. RTH intelligent


 : lance la procédure RTH. Appuyez sur cette icône pour que l'appareil revienne au dernier point

de départ enregistré.

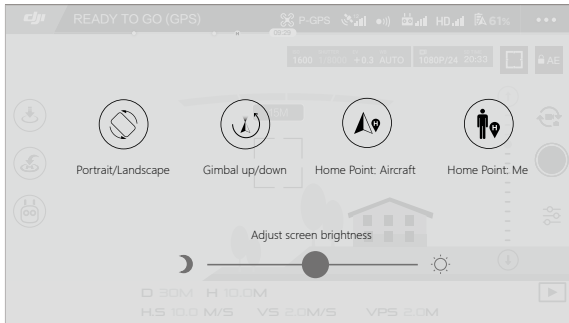
23. Décollage/atterrissage automatique

 : appuyez sur ce bouton pour commencer un décollage ou un atterrissage automatique.

24. Retour

 : appuyez sur cette icône pour revenir au menu principal.

Faites glisser vers la gauche dans Camera View pour accéder au menu indiqué ci-dessous.



Portrait/Paysage

Basculez en mode Portrait en appuyant sur cette icône.

Nacelle haut/bas

Appuyez sur l'icône pour orienter la caméra vers le haut ou vers le bas.

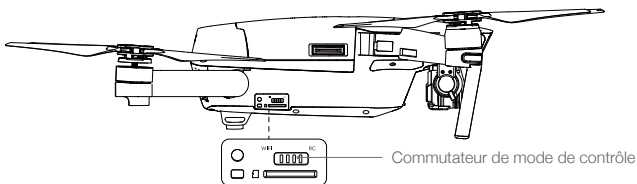
Point de départ


Utilisez la position de l'appareil ou la position de la radiocommande comme point de départ.

Utilisation de l'appareil mobile pour contrôler l'appareil

En plus de la radiocommande fournie, vous pouvez utiliser la connexion Wi-Fi sur l'appareil mobile pour contrôler l'appareil. Suivez les instructions ci-dessous pour savoir comment contrôler l'appareil en Wi-Fi.

1. Mettez l'appareil hors tension, puis placez le commutateur de mode de contrôle sur la position « Wi-Fi ».



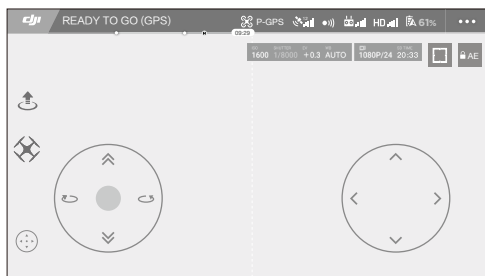
2. Mettez l'appareil sous tension.
3. Activez le Wi-Fi sur votre appareil mobile, puis saisissez le mot de passe du Wi-Fi qui s'affiche sur le bras avant pour établir une connexion au réseau Mavic.
4. Appuyez sur l'icône  pour faire décoller automatiquement l'appareil. Appuyez sur l'écran et utilisez les manettes virtuelles pour diriger l'appareil.



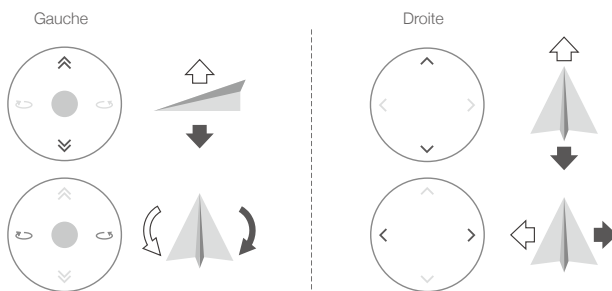
- Lancez l'application DJI GO 4 et appuyez sur l'icône située dans le coin supérieur droit de votre écran, puis scannez le code QR du Wi-Fi sur le bras avant pour établir une connexion. Notez que cette fonctionnalité est disponible sur les appareils Android.
- Lorsque vous utilisez le Wi-Fi dans une zone dégagée sans interférences électromagnétiques, la distance de transmission est environ de 80 m (262 pieds) à une altitude de 50 m (164 pieds). La vitesse de vol maximale est 14 km/h (9 mph), la vitesse ascensionnelle maximale est 2 m/s et la vitesse de descente maximale est 1 m/s.
- La fréquence Wi-Fi de votre appareil mobile peut être définie sur 2,4 GHz (par défaut) ou 5 GHz. Sur les appareils pris en charge, configurez le Wi-Fi sur 5 GHz pour diminuer les interférences.
- Maintenez enfoncé le bouton de l'appairage pendant 5 secondes ou plus pour définir le mot de passe Wi-Fi et le SSID. Appuyez et relâchez pour réinitialiser la fréquence de transmission sur 2,4 GHz.
- Utilisation du mode Wi-Fi dans une zone dégagée avec moins d'interférences électromagnétiques. Si le Wi-Fi est sérieusement affecté par les interférences électromagnétiques, utilisez la radiocommande pour faire voler votre appareil.

Utilisation des manettes virtuelles

Vérifiez que l'appareil mobile est connecté à l'appareil avant d'utiliser les manettes virtuelles. Les illustrations ci-dessous sont basées sur le mode 2 (le manche gauche sert de manette des gaz).



Interface utilisateur graphique des manettes virtuelles



Déplacez l'appareil vers le haut, vers le bas ou faites-le tourner vers la gauche ou vers la droite en appuyant sur la partie gauche de l'écran. Déplacez l'appareil vers l'avant, vers l'arrière ou faites-le tourner vers la gauche ou vers la droite en appuyant sur la partie droite de l'écran.

Appuyez sur le bouton «  » pour activer ou désactiver les manettes virtuelles.



La zone au-delà du cycle blanc répond également aux commandes de contrôle.

Logiciel de montage

Un logiciel de montage vidéo intelligent est intégré à l'application DJI GO 4. Une fois que vous avez enregistré plusieurs vidéos et que vous les avez téléchargées sur votre appareil mobile, sélectionnez Editor dans l'écran d'accueil. Sélectionnez ensuite un modèle et indiquez le nombre de séquences à utiliser. Le logiciel les combinera alors automatiquement pour créer une courte vidéo à partager immédiatement.

SkyPixel

Affichez et partagez les photos et vidéos sur la page SkyPixel.

Me

Les détenteurs d'un compte DJI peuvent participer à des discussions sur le forum et partager leurs créations avec la communauté.

Vol

Cette section décrit les consignes de sécurité et les restrictions de vol.

Vol

Une fois les préparatifs terminés, nous vous conseillons d'utiliser le simulateur de vol de l'application DJI GO 4 pour perfectionner vos techniques de vol et vous entraîner en toute sécurité. Veillez toujours à voler dans un espace dégagé.

Exigences relatives à l'environnement de vol

1. N'utilisez pas l'appareil dans des conditions météorologiques extrêmes. Ceci inclut les vents de plus de 10 m/s, la neige, la pluie et le brouillard.
2. Faites voler l'appareil dans des espaces ouverts. La présence de grands édifices et de structures en acier peut affecter la précision du compas intégré et du système GPS.
3. Évitez les obstacles, les foules, les lignes électriques à haute tension, les arbres et les étendues d'eau.
4. Limitez les interférences en évitant les zones hautement électromagnétiques (poste de distribution et tours de transmission radio, par exemple).
5. Les performances de l'appareil et de la batterie sont sujettes à des facteurs environnementaux, tels que la température et la densité de l'air. Soyez prudent lorsque vous faites voler l'appareil à plus de 5 000 mètres (16 404 pieds) au-dessus du niveau de la mer, ces conditions pouvant réduire les performances de l'appareil et de la batterie.
6. Le Mavic Pro ne peut pas utiliser le mode P dans les zones polaires.

Limites de vol et zones d'exclusion aérienne

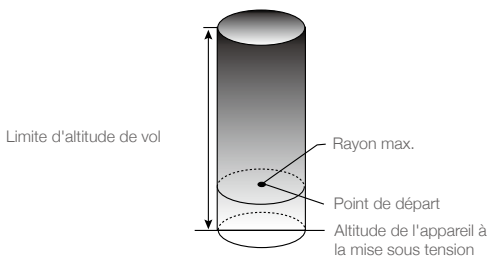
Tous les opérateurs de véhicules aériens sans pilote (UAV) doivent respecter l'ensemble des règles établies par les agences gouvernementales et organismes de réglementation tels que l'OACI (Organisation de l'aviation civile internationale) et la FAA. Pour des raisons de sécurité, les vols sont limités par défaut pour permettre aux opérateurs d'utiliser ce produit en toute sécurité et en toute légalité. Les limites de vol incluent les limites d'altitude et de distance, et les zones d'exclusion aérienne.



En mode P, les limites d'altitude et de distance et les zones d'exclusion aérienne sont combinées pour gérer le vol.


Limite d'altitude de vol et rayon maximal


La limite d'altitude de vol et le rayon maximal peuvent être modifiés dans l'application DJI GO 4.

Remarque : la limite d'altitude de vol ne peut dépasser 500 mètres (1 640 pieds). Votre Mavic Pro vole dans un espace réglementé défini par ces paramètres, comme l'illustre le schéma ci-dessous :



Signal GPS fort  Clignotement en vert			
Limites de vol		Application DJI GO 4	Voyant d'état de l'appareil
Limite d'altitude de vol	L'altitude de l'appareil ne peut dépasser la valeur indiquée.	Warning: Height limit reached.	Aucun.
Rayon max.	La distance de vol doit être comprise dans le rayon maximal.	Warning: Distance limit reached.	Clignotement rapide en rouge  à proximité de la limite du rayon maximum.

Signal GPS faible  Clignotement en jaune			
Limites de vol		Application DJI GO 4	Voyant d'état de l'appareil
Limite d'altitude de vol	La hauteur est limitée à 5 mètres (16 pieds) quand le signal GPS est faible et que le système optique inférieur est activé. La hauteur est limitée à 30 mètres (98 pieds) quand le signal GPS est faible et que le système optique inférieur est désactivé.	Warning: Height limit reached.	Aucun.
Rayon max.	Aucune limite		

- 
- Si vous volez en dehors de la limite, vous pouvez toujours contrôler l'appareil, mais vous ne pouvez pas le déplacer au-delà.
 - Si l'appareil vole en dehors du rayon maximum, il revient automatiquement à portée quand le signal GPS est fort.
 - Pour des raisons de sécurité, ne volez pas à proximité d'aéroports, d'autoroutes, de gares ferroviaires, de lignes de chemin de fer, de centres-villes et d'autres zones sensibles. Gardez toujours l'appareil en ligne de mire.

Zones d'exclusion aérienne

Toutes les zones d'exclusion aérienne sont répertoriées sur le site Web officiel de DJI à l'adresse <http://www.dji.com/flysafe/no-fly>. Les zones d'exclusion aérienne sont réparties en deux catégories : les aéroports et les zones réglementées. Le terme aéroport désigne aussi bien les grands aéroports que les terrains d'aviation où des avions avec pilote volent à basse altitude. Les zones réglementées font référence aux frontières entre les pays et aux institutions sensibles.

Liste de vérifications avant vol

1. La radiocommande, la Batterie de Vol Intelligente et l'appareil mobile sont entièrement chargés.
2. Les hélices sont correctement et fermement installées.
3. Une carte Micro SD a été insérée (si nécessaire).
4. La nacelle fonctionne normalement.

5. Les moteurs démarrent et fonctionnent normalement.
6. L'application DJI GO 4 est connectée à l'appareil.
7. Vérifiez que les capteurs des systèmes optiques avant et inférieur sont propres.

Étalonnage du compas

Calibrez le compas uniquement si l'application DJI GO 4 ou le voyant d'état vous y invite. Respectez les règles suivantes lors de la calibration du compas :

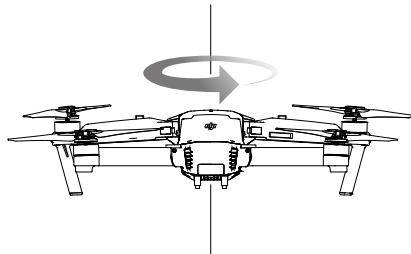


- NE CALIBREZ PAS votre compas lorsque de fortes interférences magnétiques sont susceptibles de se produire (présence de magnétite, structures de stationnement et sous-sols en béton armé, par exemple).
- NE PORTEZ AUCUN objet en matériaux ferromagnétiques sur vous lors de l'étalonnage (clés ou téléphones portables, par exemple).
- Une fois l'étalonnage terminé, l'application DJI GO 4 vous invite à résoudre le problème du compas si ce dernier subit de fortes interférences. Suivez les instructions qui s'affichent pour résoudre le problème.

Procédures d'étalonnage

Choisissez un espace dégagé pour effectuer les procédures suivantes.

1. Appuyez sur la barre d'état de l'appareil dans l'application, sélectionnez « Calibrate » et suivez les instructions affichées.
2. Maintenez l'appareil à la verticale et tournez-le de 360 degrés. Les voyants d'état de l'appareil affichent une diode verte fixe.



3. Maintenez l'appareil à la verticale, nez orienté vers le bas, et tournez-le de 360 degrés sur l'axe central.



- Étalonnez à nouveau l'appareil si les voyants d'état de l'appareil clignotent en rouge.



- Si les voyants d'état de l'appareil clignotent en rouge et jaune après l'étalonnage, déplacez l'appareil et recalibrez le compas.




- N'ÉTALONNEZ PAS le compas à proximité d'objets métalliques tels qu'un pont en métal, des voitures ou des échafaudages.
- Si le voyant d'état de l'appareil clignote par intermittence en rouge et jaune une fois l'appareil au sol, cela signifie que le compas a détecté des interférences magnétiques. Déplacez-le.

Décollage et atterrissage automatiques

Décollage automatique

N'utilisez la fonction de décollage automatique que lorsque les voyants d'état de l'appareil clignotent en vert. Procédez comme suit pour utiliser la fonction de décollage automatique :


1. Lancez l'application DJI GO 4 et ouvrez la page « Caméra ».
2. Effectuez toutes les vérifications répertoriées dans la liste de vérifications avant le vol.
3. Appuyez sur «  » et confirmez que les conditions de vol ne présentent pas de danger. Faites glisser l'icône pour confirmer et décoller.
4. L'appareil décolle et fait du sur-place à 1,2 mètre au-dessus du sol.



Le voyant d'état de l'appareil clignote rapidement lorsque le système optique inférieur est utilisé pour la stabilisation. L'appareil maintient automatiquement un vol stationnaire en dessous de 13 mètres. Attendez d'acquiescer un signal GPS stable avant d'utiliser la fonction de décollage automatique.

Atterrissage automatique

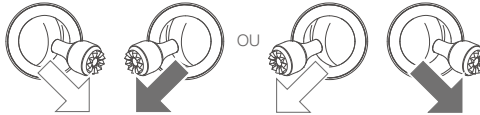
N'utilisez la fonction d'atterrissage automatique que lorsque le voyant d'état de l'appareil clignote en vert. Procédez comme suit pour utiliser la fonction d'atterrissage automatique :

1. Appuyez sur  pour vous assurer que les conditions d'atterrissage sont idéales. Faites glisser votre index pour confirmer.
2. Annulez immédiatement le processus d'atterrissage en utilisant le bouton (X) à l'écran.
3. a. Quand la protection à l'atterrissage détermine que le sol est propice à l'atterrissage, le Mavic Pro atterrit doucement.
b. Si la protection à l'atterrissage détermine que le sol n'est pas propice à l'atterrissage, le Mavic Pro maintient un vol stationnaire et attend la confirmation du pilote.
c. Si la protection à l'atterrissage ne fonctionne pas, l'application DJI GO 4 vous invite à atterrir lorsque le Mavic Pro descend en dessous de 0,5 mètre. Abaissez la manette des gaz ou utilisez la molette d'atterrissage automatique pour atterrir.
4. L'appareil atterrit et se met hors tension automatiquement.

Démarrage/coupure des moteurs

Démarrage des moteurs

Vous pouvez démarrer les moteurs à l'aide d'une commande de manche combinée. Actionnez les deux manches vers leurs angles intérieurs ou extérieurs respectifs pour démarrer les moteurs. Lorsque les moteurs commencent à tourner, relâchez les deux manches en même temps.

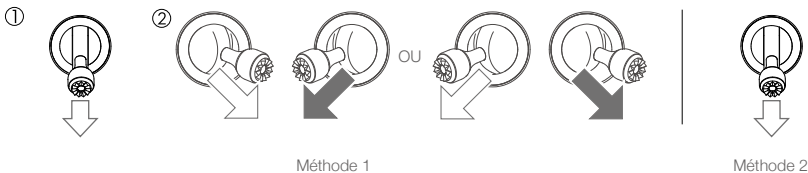


Coupure des moteurs

Deux méthodes de coupure des moteurs sont possibles.

Méthode 1 : une fois que le Mavic Pro a atterri, poussez le manche gauche vers le bas ①, puis exécutez la même commande de manche combinée que celle utilisée pour démarrer les moteurs, comme décrit ci-dessus ②. Les moteurs sont immédiatement coupés. Relâchez les deux manches lorsque les moteurs sont coupés.

Méthode 2 : une fois que l'appareil a atterri, poussez et maintenez le manche gauche vers le bas. Les moteurs sont coupés au bout de trois secondes.



Méthode 1

Méthode 2

Arrêt des moteurs en plein vol

L'appareil s'écrase si vous arrêtez les moteurs en plein vol. Les moteurs peuvent être coupés en plein vol uniquement lorsque le contrôleur de vol détecte une erreur critique. (Ce paramètre peut être modifié dans l'application DJI GO 4.)

Test de vol

Procédures de décollage/atterrissage

1. Posez l'appareil sur une surface plane et dégagée, les indicateurs de batterie bien en vue.
2. Mettez la radiocommande et votre appareil mobile sous tension, puis allumez la Batterie de Vol Intelligente.
3. Lancez l'application DJI GO 4, puis ouvrez la page Caméra.
4. Patientez jusqu'à ce que l'indicateur de l'appareil clignote en vert. Cela signifie que le point de départ est enregistré et que le vol peut être effectué en toute sécurité. S'ils clignent en jaune, cela signifie que le point de départ n'a pas été enregistré.
5. Poussez lentement le manche gauche vers le haut jusqu'à ce que l'appareil décolle, ou utilisez la fonction de décollage automatique.
6. Prenez des photos et enregistrez des vidéos à l'aide de l'application DJI GO 4.
7. Abaissez le manche gauche pour descendre. L'appareil maintiendra alors un vol stationnaire à 0,5 m (1,5 pied) au-dessus du sol pendant 1 seconde environ. Maintenez ensuite le manche gauche dans sa position la plus basse jusqu'à toucher le sol et l'arrêt des moteurs.
8. Mettez la Batterie de Vol Intelligente hors tension en premier, puis éteignez la radiocommande.



- Si le voyant d'état de l'appareil clignote rapidement en jaune pendant le vol, cela signifie que l'appareil est passé en mode Failsafe.
 - Si les voyants d'état de l'appareil clignotent rapidement ou lentement en rouge pendant le vol, cela signifie que le niveau de la batterie est faible.
 - Visionnez nos didacticiels vidéo pour plus d'informations sur le vol.
-

Suggestions et conseils pour l'utilisation de la caméra

1. Parcourez la « Liste de vérifications avant le vol » complète avant chaque vol.
2. Sélectionnez le mode de fonctionnement de la nacelle souhaité dans l'application DJI GO 4.
3. N'enregistrez des vidéos qu'en mode P.
4. Volez toujours par temps dégagé, et n'utilisez pas l'appareil en cas de pluie ou de vent violent.
5. Choisissez les réglages de caméra les mieux adaptés à vos besoins. Les réglages incluent le format photo et la correction de l'exposition.
6. Effectuez des tests de vol pour définir des plans de vol et avoir un aperçu des scènes.
7. Manipulez les manches de contrôle délicatement pour garantir un vol fluide et stable.

Annexe

Annexe

Caractéristiques techniques

Appareil

Masse maximale au décollage (MTOM)	734 g (1,62 lb)
Poids (avec le cache de la nacelle)	743 g (1,64 lb)
Dimensions	83 x 83 x 198 mm (plié)
Longueur diagonale (sans les hélices)	335 mm
Vitesse ascensionnelle max.	5 m/s (16,4 pieds/s) en mode Sport
Vitesse de descente max.	3 m/s (9,8 pieds/s)
Vitesse max.	65 km/h (40,4 mph) en mode Sport sans vent
Plafond pratique max. au-dessus du niveau de la mer	5 000 m (16 404 pieds)
Temps de vol max.	27 minutes (sans vent à une vitesse constante de 25 km/h (15,5 mph))
Temps de vol stationnaire max.	24 minutes (sans vent)
Temps de vol moyen	21 minutes (vol général, 15 % de batterie restante)
Distance de vol max.	13 km (8 miles, sans vent)
Température de fonctionnement	32 à 104° F (0 à 40° C)
Système de localisation satellite	GPS/GLONASS
Fréquence de fonctionnement	FCC: 2,4-2,4835 GHz; 5,150-5,250 GHz; 5,725-5,850 GHz CE: 2,4-2,4835 GHz; 5,725-5,850 GHz SRRC: 2,4-2,4835 GHz; 5,725-5,850 GHz
Puissance de l'émetteur (EIRP)	2,4 GHz FCC: ≤26 dBm; CE: ≤20 dBm; SRRC: ≤20 dBm 5,2 GHz FCC: ≤23 dBm 5,8 GHz FCC: ≤23 dBm; CE ≤13 dBm; SRRC: ≤23 dBm

Nacelle

Plage réglable	Angle vertical : -90° à +30°, roulis : 0° ou 90° (horizontalement et verticalement)
----------------	----------------------------------------------------------------------------------------

Système optique avant

Plage de détection	Distance de mesure de précision : 0,7 m (2 pieds) à 15 m (49 pieds) Distance de détection : 15 m (49 pieds) à 30 m (98 pieds)
Conditions d'utilisation	Surfaces régulières et bien éclairées (> 15 lux)

Système optique inférieur

Plage de vitesse	≤ 36 km/h (22,4 mph) à 2 m (6,6 pieds) au-dessus du sol
Plage d'altitude	De 0,3 à 13 m (1 à 43 pieds)
Portée	De 0,3 à 13 m (1 à 43 pieds)
Conditions d'utilisation	Surfaces régulières et bien éclairées (> 15 lux)

Caméra

Capteur	CMOS 2/5,8 cm (1/2,3") Pixels effectifs : 12,35 mégapixels (nombre total de pixels : 12,71 M)
---------	--------------------------------------------------------------------------------------------------

Lentille	Champ de vision 78,8°, 26 mm (équivalent 35 mm) f/2,2 Distorsion <1,5 % Mise au point de 0,5 m à ∞
Plage ISO	100-3 200 (vidéo), 100-1 600 (photo)
Vitesse d'obturation électronique	8 s à 1/8000 s
Taille max. de l'image	4 000 × 3 000
Modes d'images fixes	Prise de vue unique Prise de vue en rafale : 3/5/7 clichés Bracketing d'exposition (AEB) : 3/5 clichés en bracketing à 0,7 EV Intervalle HDR
Modes d'enregistrement vidéo	C4K : 4 096 × 2 160 24p, 4K : 3 840 × 2 160 24/25/30p 2,7K : 2 720 × 1 530 24/25/30p FHD : 1 920 × 1 080 24/25/30/48/50/60/96p HD : 1 280 × 720 24/25/30/48/50/60/120p
Bitrates de stockage vidéo	60 Mbit/s
Systèmes de fichiers pris en charge	FAT32 (≤ 32 Go), exFAT (> 32 Go)
Photo	JPEG, DNG
Vidéo	MP4, MOV (MPEG-4 AVC/H.264)
Cartes SD prises en charge	Micro-SD™. Capacité max. : 64 Go Classe 10 ou type UHS-1 requis.

Radiocommande

Fréquence de fonctionnement	2,400 GHz à 2,4835 GHz
Distance de transmission maximale	Conformité FCC : 7 km (4,3 miles) ; conformité CE : 4 km (2,5 miles) Conformité SRRC : 4 km (2,5 miles) Sans obstacle gênant ni interférence.
Température de fonctionnement	32 à 104° F (0 à 40° C)
Batterie	2 970 mAh
Puissance de l'émetteur (EIRP)	FCC: ≤ 26 dBm ; CE: ≤ 20 dBm; SRRC: ≤20 dBm
Voltage de fonctionnement	950 mA à 3,7 V
Taille des appareils mobiles pris en charge	Épaisseur prise en charge : 6,5 à 8,5 mm, longueur maximale : 160 mm Types de port USB pris en charge : Lightning, Micro-USB (Type-B), USB Type-C™

Chargeur

Voltage	13,05 V
Puissance nominale	50 W

Batterie de Vol Intelligente

Capacité	3 830 mAh
Voltage	11,4 V
Type de batterie	LiPo 3S
Énergie	43,6 W/h
Poids net	Environ 240 g (0,5 lb)
Température de fonctionnement	5 à 40 °C (41 à 104 °F)
Puissance de charge max.	100 W

Mises à jour du firmware

Utilisez l'application DJI Assistant 2 ou DJI GO 4 pour mettre à jour l'appareil et la radiocommande.

Utilisation de l'application DJI GO 4

Connectez la radiocommande et l'application DJI GO 4. Vous serez informé si une mise à niveau du firmware est disponible. Pour démarrer la mise à niveau, connectez votre appareil mobile à Internet et suivez les instructions affichées à l'écran.

Utilisation de DJI Assistant 2

Utilisez DJI Assistant 2 pour mettre à jour simultanément le firmware de la radiocommande et de l'appareil.

Suivez les instructions ci-dessous pour mettre à jour le firmware via l'application DJI Assistant 2 :

1. Avec la radiocommande et l'appareil hors tension, connectez la radiocommande à l'ordinateur via le port de charge avec un câble Micro-USB.
2. Mettez la radiocommande et l'appareil sous tension.
3. Lancez l'application DJI Assistant 2 et connectez-vous à l'aide de votre compte DJI.
4. Sélectionnez « Mavic Pro » et cliquez sur « Firmware Updates » dans le panneau de gauche.
5. Sélectionnez la version du firmware que vous souhaitez mettre à jour.
6. Attendez la fin du téléchargement du firmware. La mise à jour du firmware démarre automatiquement.
7. Redémarrez l'appareil et la radiocommande une fois la mise à jour du firmware terminée.

- La radiocommande et l'appareil peuvent également être mis à jour séparément.
- Si vous connectez l'appareil à l'ordinateur via le port Micro-USB de l'appareil, vous pourrez mettre à jour uniquement le firmware de l'appareil.


- ⚠ La mise à jour du firmware prend environ 15 minutes. Il est normal que la nacelle pende, que le voyant d'état de l'appareil clignote de façon anormale et que l'appareil redémarre. Veuillez patienter jusqu'à ce que la mise à jour soit terminée.
- Assurez-vous que l'ordinateur a accès à Internet.
- Vérifiez que les batteries ont une charge de 50 % minimum.
- Ne débranchez pas l'appareil de l'ordinateur pendant la mise à jour du firmware.

Mode de vol intelligent (Intelligent Flight)

Le mode de vol intelligent inclut les fonctionnalités Course Lock, Home Lock, Point of Interest (POI), Follow Me et Waypoints, qui permettent aux utilisateurs de réaliser des photos professionnelles pendant le vol. Les fonctionnalités Course Lock et Home Lock permettent de bloquer l'orientation de l'appareil, de sorte que l'utilisateur peut se concentrer davantage sur d'autres opérations. Les fonctionnalités Point of Interest, Follow Me et le mode Waypoints permettent à l'appareil de voler automatiquement en suivant les manœuvres de vol prédéfinies.

Course Lock	La marche avant correspond à la direction enregistrée par le nez de l'appareil. L'appareil se déplace dans la direction verrouillée, indépendamment de son orientation (angle de lacet).
Home Lock	Tirez le manche d'angle vertical vers l'arrière pour faire revenir l'appareil vers son point de départ enregistré.
Point of Interest	L'appareil gravite automatiquement autour du sujet pour permettre à l'utilisateur de se concentrer davantage sur le cadrage du sujet du point d'intérêt.

Follow Me	Une attache virtuelle est créée entre l'appareil et votre appareil mobile de sorte que l'appareil puisse suivre vos mouvements quand vous vous déplacez. Notez que les performances de la fonction Follow Me dépendent de la précision du GPS présent sur l'appareil mobile.
Waypoints	Enregistrez un plan de vol. L'appareil suivra ce plan de façon répétée pendant que vous contrôlerez la caméra et l'orientation. Le plan de vol peut être enregistré à des fins d'utilisation ultérieure.

Pour activer la fonction Mode de vol intelligent, vous devez lancer l'application DJI GO 4 > Camera View >  > Multiple Flight Mode avant d'utiliser la fonction Mode de vol intelligent pour la première fois.

Informations de menu de l'écran LCD de la radiocommande

État de la radiocommande	
BAT xx PCT	Niveau de batterie de la radiocommande.
SHUTDOWN_	La radiocommande s'éteint.
CHARGING_	La radiocommande se charge.
USB PLUGGED	Le Mavic Pro est connecté à un ordinateur.
FC U-DISK	Le contrôleur de vol lit des données.
UPGRADING	Mise à niveau.
BINDING	L'appareil s'appaire à la radiocommande.
Avant tout vol	
CONNECTING_	La radiocommande se connecte à l'appareil.
SYS INITING	Le système démarre.
READY TO GO	Prêt au décollage.
Mode de vol	
BEGINNER	Mode Débutant activé.
GPS MODE	Mode P-GPS activé.
OPTI MODE	Mode P-OPTI activé.
ATTI MODE	Mode P-ATTI activé.
SPORT MODE	Mode Sport activé.
État de vol	
TAKING OFF	Décollage.
LANDING	Atterrissage.
GOING HOME	Retour au point de départ.
NAV GOHOME	Retour au point de départ.
NAV LANDING	Atterrissage.
MAX ALT.	L'appareil a atteint l'altitude maximale.
MAX RADIUS	L'appareil a atteint le rayon maximal.
OBSTACLE	Obstacle détecté.
NO FLY ZONE	L'appareil est dans une zone d'exclusion aérienne.
État du mode de vol intelligent	
TRIPOD	Mode Trépieds activé.
ACTIVETRACK	Utilisation de la fonction ActiveTrack.

TAP FLY	Utilisation de la fonction TapFly.
COURSE LOCK	Mode Verrouillage de trajectoire activé.
HOME LOCK	Mode Verrouillage de point de départ activé.
POI MODE	Mode Point of Interest activé.
WAY POINT	Mode Waypoints activé.
FOLLOW ME	Mode Follow Me activé.
TERRAIN	Mode Suivi du terrain activé.
Avertissement système et informations d'erreur	
SYS WARNING+CHECK APP	Avertissement du système. Consultez l'application DJI GO 4 pour plus d'informations.
UNACTIVATED+CHECK APP	Appareil non activé. Consultez l'application DJI GO 4 pour plus d'informations.
MAG INTERF+CHECK APP	Erreur de compas. Consultez l'application DJI GO 4 pour plus d'informations.
BATTERY ERR+CHECK APP	Erreur de batterie. Consultez l'application DJI GO 4 pour plus d'informations.
SD ERR+CHECK APP	Erreur de carte Micro-SD. Consultez l'application DJI GO 4 pour plus d'informations.
CALIBRATING	Étalonnage de l'IMU/l'appareil n'a pas redémarré à la fin de la étalonnage.
STICK ERR+RE-CTR STCK	Le manche de contrôle n'est pas centré. Recentrez-le.
WHEEL ERR+RE-CTR WHEL	La molette gauche de la radiocommande n'est pas centrée. Recentrez-la.
STICK ERR	Erreur de manche de contrôle. Calibrez les manches de contrôle dans l'application DJI GO 4.
MECH ERR	Erreur de la radiocommande. Calibrez la radiocommande dans l'application DJI GO 4. Si le problème persiste, contactez le service client DJI.
STICK EMI3+RTH AUTO	Les manches de contrôle subissent des interférences électromagnétiques et pourraient ne pas fonctionner. L'appareil va retourner au point de départ et atterrir immédiatement.
STICK EMI2+RTH MANUEL	Les manches de contrôle subissent de graves interférences électromagnétiques et ne fonctionnent pas. Utilisez la procédure RTH intelligent et faites atterrir l'appareil dès que possible.
STICK EMI1	Les manches de contrôle subissent des interférences électromagnétiques ; faites voler l'appareil vers un autre emplacement.
SD FULL	La carte Micro SD est pleine.
NO PROP	Aucune hélice n'est attachée.
BAT TEMP HI	La Batterie de Vol Intelligente est trop chaude.
BATTERY ERR	Erreur liée à la Batterie de Vol Intelligente.
BAT TEMP LO	La Batterie de Vol Intelligente est trop froide.
LOW BATTERY	Niveau de batterie faible pour la Batterie de Vol Intelligente.
RC LOW BAT	Niveau de batterie faible pour la radiocommande.
NO RC SIGNAL	Perte du signal de la radiocommande.
RC TEMP HI	La radiocommande est trop chaude.
NO RTH	L'appareil ne peut pas retourner au point de départ.

Informations sur le service après-vente

Consultez les pages suivantes pour en savoir plus sur la politique de service après-vente et obtenir des informations sur la garantie :

1. Politique de service après-vente : <http://www.dji.com/support>
2. Politique de remboursement : <http://www.dji.com/support>
3. Service de réparation payante : <http://www.dji.com/support>
4. Service de garantie : <http://www.dji.com/support>

Service client DJI
<http://www.dji.com/support>

Contenu sujet à modifications.

Téléchargez la dernière version à l'adresse
<http://www.dji.com/mavic>



En cas de questions à propos de ce document, veuillez contacter DJI en écrivant à
DocSupport@dji.com. (Seuls les messages en anglais ou en chinois pourront être pris en charge)

MAVIC est une marque commerciale de DJI.
Copyright © 2017 DJI Tous droits réservés.