

WooKong **Multi-Rotor**

Manuel utilisateur v 3.9

Version au 22 mars 2013 - Révisée le 2 Septembre 2013
Le code couleur de la V5.24 a été intégré



PATRICK MODELISME

TRADUCTION PAR BOUN

www.dji-innovations.com

Avertissement & Décharge

Le Wookong M WKM est un excellent système de pilote automatique offrant de nombreuses fonctions de vol pour le multi rotor travaillant dans un espace limité à basse altitude comparé à un hélicoptère traditionnel. Ce n'est pas un jouet installé dans les multi-rotors de n'importe quelle dimension. Malgré nos efforts lors de la fabrication du contrôleur pour fonctionner de la façon la plus sûre quand la batterie d'alimentation principale est connectée (comme par exemple : la mise hors de service du signal MC aux contrôleurs quand l'USB est connecté; la mise hors de service du signal des gaz quand le stick des gaz n'est pas au minimum), nous conseillons fortement aux acquéreurs de retirer les hélices, d'utiliser l'alimentation du récepteur radio ou du pack batterie, et d'éloigner les enfants pendant le réglage des paramètres et la calibration.

Dajiang Innovation Technology CO. Ltd. n'assume aucune responsabilité en cas de dommages ou de blessures causés directement ou indirectement par l'utilisation de ce produit.

S'il vous plaît, veuillez respecter les lois et les règles des pays dans lesquels vous utilisez ce produit

Ne jamais voler au dessus ou à proximité des foules

Profils du WKM

Le DJI Wookong pour multi-rotor est un système autopilote conçu pour obtenir d'excellents résultats en vol stationnaire, en maintien d'altitude, ce qui supprime le stress du vol en multi-rotor pour les utilisations de loisirs tout comme les utilisations professionnelles. Le WKM peut être installé dans différents modèles allant du quadri-rotor à l'octo-rotors.

WKM Control Modes			
	Mode GPS Atti.	Mode Atti.	Mode Manuel
Fonction du Manche de commande	Multiple contrôle d'attitude, stick au centre pour 0° degré d'attitude. Angle max du manche : 35°		Vitesse maximum angulaire: 150 %s. Pas de limitation d'angle d'inclinaison et de vitesse verticale
Proportionalité des commandes	OUI		
Manche relaché	Verrouillage position lorsque signal GPS suffisant	Stabilisation de l'altitude uniquement	NON RECOMMANDE
Verrouillage d'altitude	Maintien la meilleure altitude à partir d'un mètre du sol		NON
Perte signal GPS	Après 10s de perte du signal GPS, le système passe en mode Atti. Automatiquement	Stabilisation seule sans verrouillage de position	GPS NON UTILISE
Sécurité	Le mixage entre l'attitude et la vitesse assure la stabilité, Fail-Safe avancé		Dépend de l'expérience
Utilisations	Photographie	Vol sportif	Vol extrême

Contenu du coffret

Contrôleur principal(MC) ×1

Le contrôleur Principal (abrégié MC) est le cerveau du système. Il communique avec Unité inertielle (IMU) , le GPS/Boussole, les ESC et la radiocommande pour contrôler les fonctions d'autopilote. Le Contrôleur Principal comprends une interface USB pour le configurer et faire les mises à jour du Firmware à partir d'un PC



IMU ×1

L'unité de mesure inertielle (IMU) est composée d'un accéléromètre trois axes, un gyroscope trois axes et un baromètre. Il sert à capter l'altitude de l'appareil



GPS & Boussole ×1

Le module GPS/Boussole sert à capter la position et la direction de l'appareil



Indicateur à LED ×1

La LED indique les différents états du système.



Unité de gestion de l'alimentation (PMU) ×1

Spécialement conçu pour le WKM afin de résoudre les problèmes du système d'alimentation électrique. Il possède deux sorties d'alimentation pour le système WKM et séparément pour le récepteur, le moniteur de tension et deux ports CAN



Support de GPS ×1

A cause d'une grande sensibilité du GPS/Boussole aux interférences magnétiques, vous devrez utiliser le support pour installer votre module GPS.

Connecteur du PMU ×1

Pour les connexions entre la batterie, les contrôleurs (ESC) et le PMU

Cordon USB ×1

Ce cordon est utilisé pour configurer le contrôleur principal ainsi que pour le mettre à jour.