



## FIMI X8 SE Manuel d'utilisation

**Veillez lire attentivement le manuel avant de l'utiliser et conservez-le pour référence ultérieure.**

## Contenu

Services & Assistance .....	1
Instruction de produit .....	1
Liste de paquets .....	2
Introduction au produit .....	3
drone .....	5
Montage et démontage .....	12
Cardan et appareil photo.....	14
Télécommande .....	16
APP .....	20
Préparez-vous à voler.....	22
Maintenance et étalonnage .....	25
Spécifications de base .....	27

## Services et assistance

FIMI fournit aux utilisateurs de X8 SE des didacticiels vidéo et les informations suivantes :

1. *FIMI X8 SE Manuel de l'utilisateur*
2. *FIMI X8 SE Manuel de démarrage rapide*
3. *FIMI X8 SE Déni de responsabilité et consignes de sécurité*

Les utilisateurs sont invités à visionner des vidéos de tutoriel avant d'utiliser le produit et de lire attentivement les *consignes de sécurité FIMI X8 SE* et de s'y rendre. connaître le processus d'utilisation en consultant le *Manuel de démarrage rapide FIMI X8 SE*.

Pour des informations plus détaillées sur le produit, veuillez vous reporter au *manuel d'utilisation FIMI X8 SE*. Veuillez télécharger le micrologiciel et visionner les vidéos de tutoriel sur le lien

<https://www.fimi.com/fimi-x8-se.html>

4. Veuillez numériser le code QR suivant pour télécharger l'application Fimi Navi

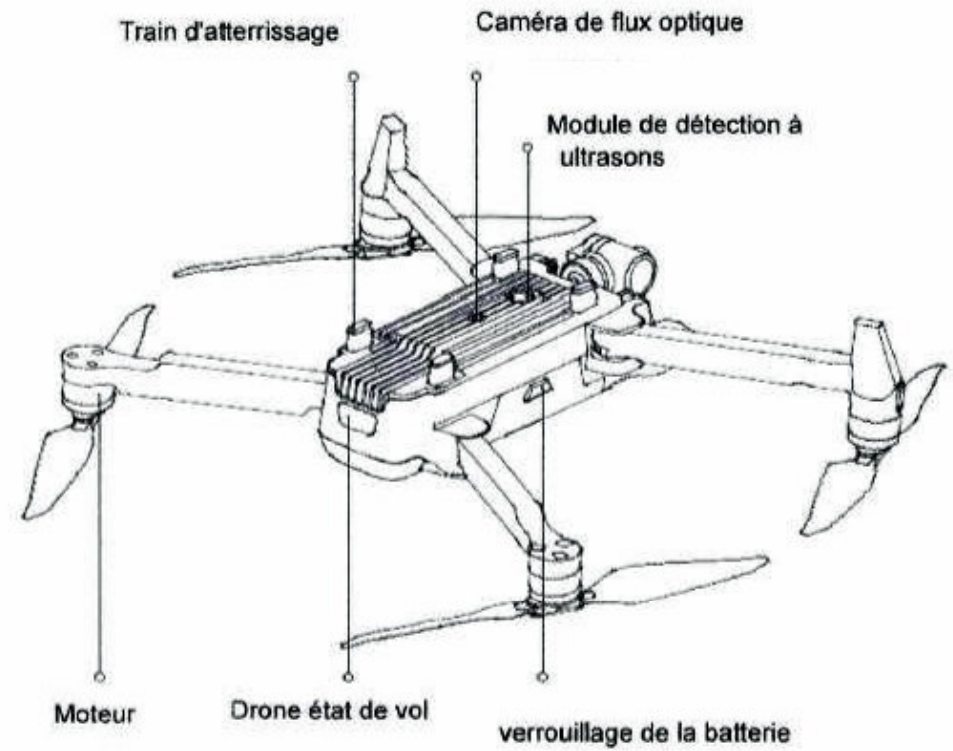
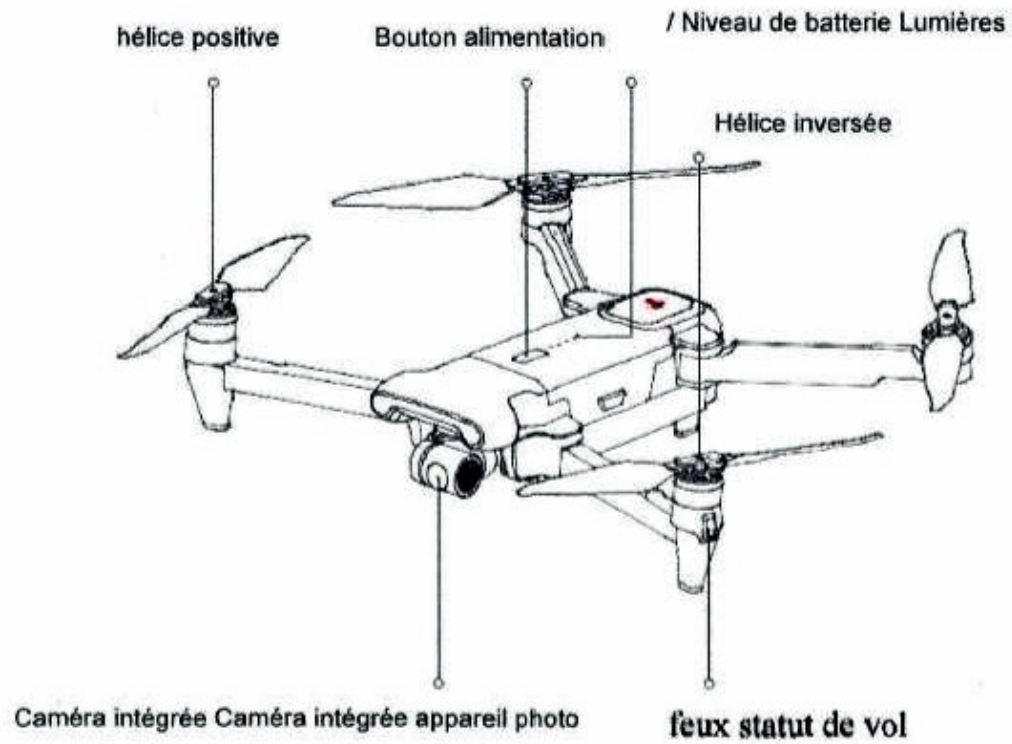


## Instruction de produit

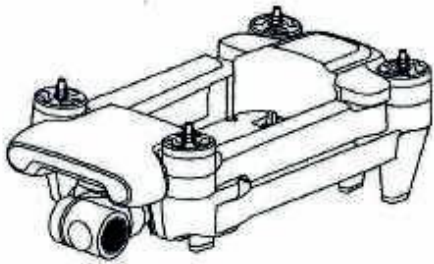
Le FIMI X8 SE est un drone pliable aérodynamique équipé d'une commande intelligente, d'une communication sans fil et d'autres technologies de pointe nécessaires pour réaliser des fonctions telles que la télécommande à distance, le vol intelligent, l'atterrissage précis, etc. Le cardan intègre 3 axes stabilisé la caméra qui est capable de filmer des vidéos 4K à 30 ips et qui effectue la transmission d'images HD en temps réel. L'APP enrichit la télécommande avec plus de fonctionnalités et une connexion rapide. La télécommande convient à iPad Mini à la portée maximale. Les bâtons sont détachables.

## Présentation du produit

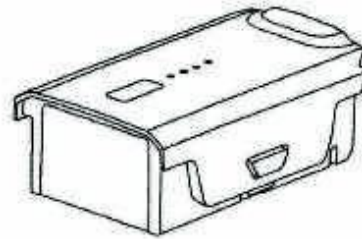
### 1 Drone



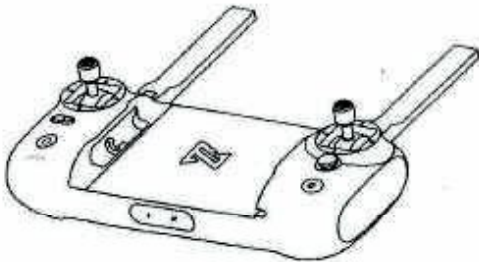
# Package List



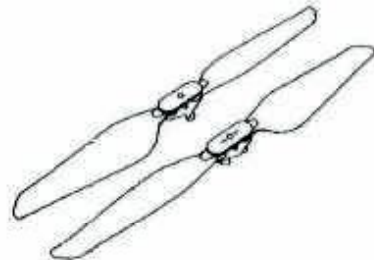
Drone x 1



Battery x 1



Remote controller x 1



Positive propeller x 3  
Reverse propeller x 3



Charger x 1

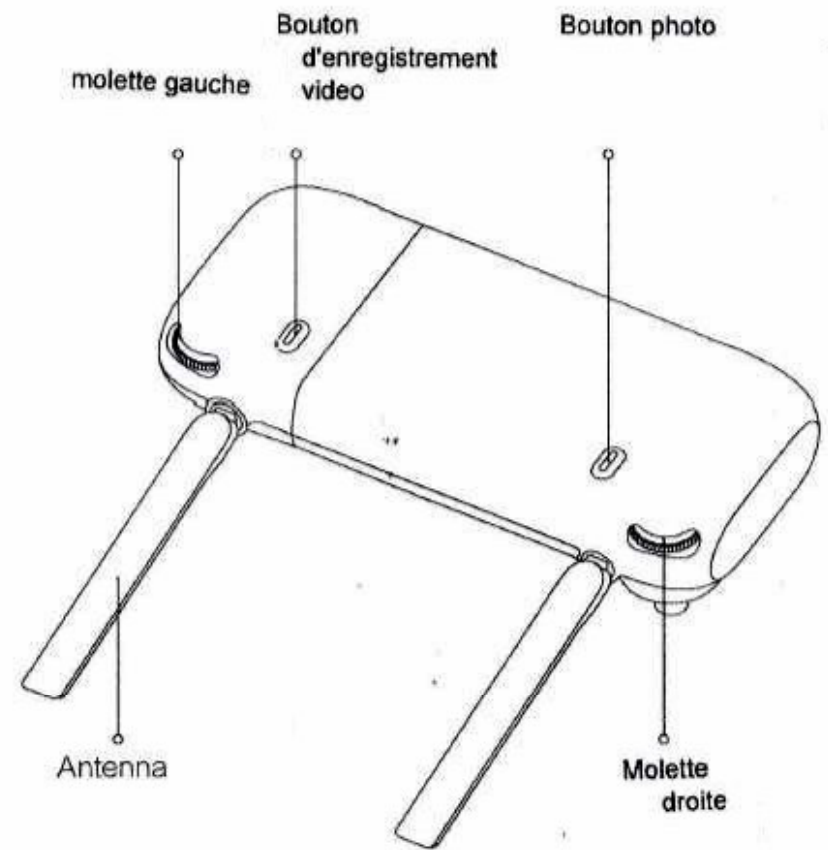
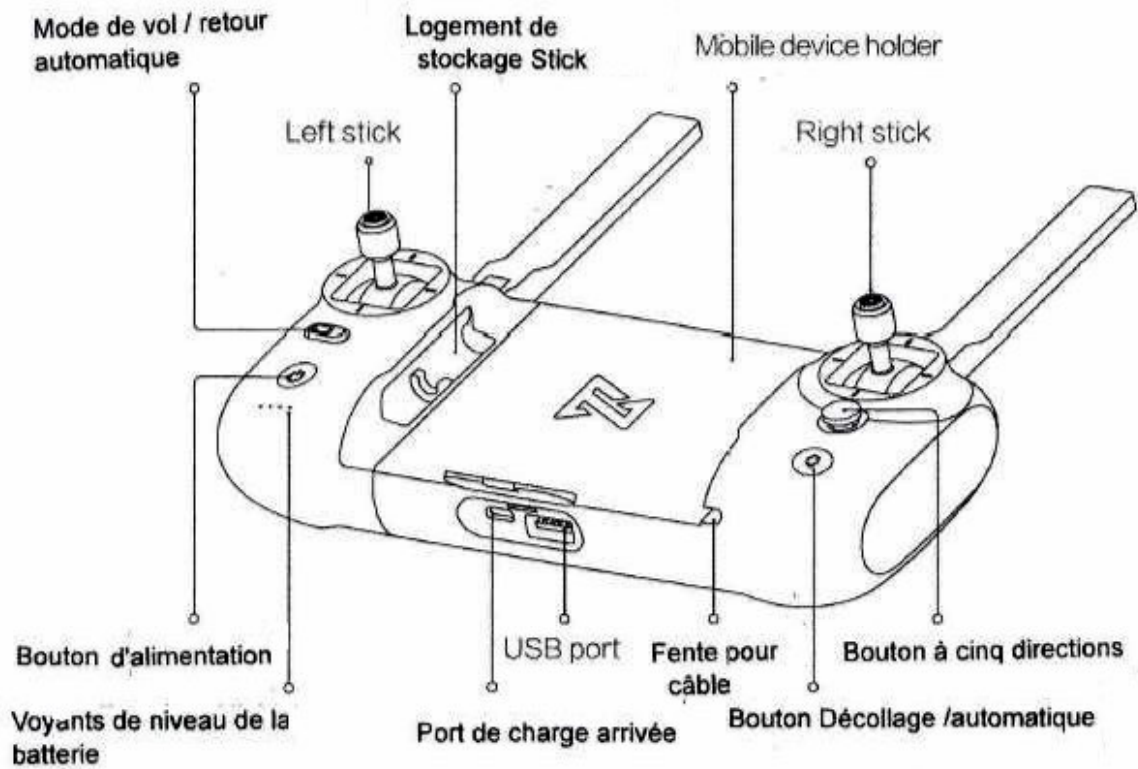


AC cable x 1



Instruction x 2

## 2 Télécommande



# drone

## Mode de vol du Mode

### GPS

Pour effectuer un vol stationnaire précis, le drone est équipé d'un module GPS. La fonction de vol intelligent fonctionne en mode GPS. Les utilisateurs peuvent activer le mode Sport ou le mode Débutant dans les paramètres de vol. Lorsque le mode débutant est activé, la vitesse de vol, la distance de vol, l'altitude de vol et l'altitude de RTH sont limitées. En mode sport, la vitesse de vol maximale est de 18 m / s (65 km / h), la vitesse maximale ascendante est de 5 m / s (18 km / h) et la vitesse maximale de descente est de 4 m / s (14 km / h).

### Mode VPU

Un module de flux optique est également intégré au drone pour un vol stationnaire et un atterrissage précis au point d'origine. En mode VPU, la fonction de vol intelligent n'est pas prise en charge. La vitesse de vol maximale est de 10 m / s (36 km / h), la vitesse maximale de montée est de 3 m / s (11 km / h) et la vitesse maximale de descente est de 2 m / s (7 km / h). Lorsque le drone vole au-dessus d'un sol bien éclairé avec une texture claire et que le signal GPS est faible, il passe automatiquement en mode VPU.

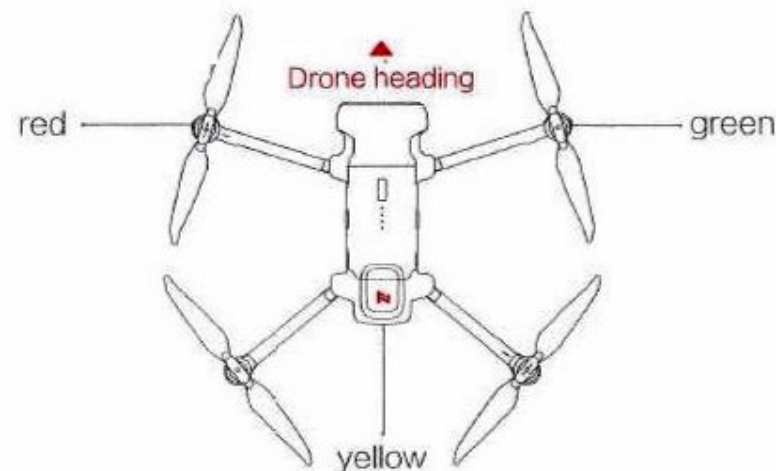
### Mode ATTI

Lorsque le signal GPS est faible ou que la boussole est perturbée, le drone entre en mode ATTI. Dans ce mode, le drone peut commencer à dériver horizontalement et le mode de vol intelligent n'est pas pris en charge. Par conséquent, en cas d'accident, nous vous recommandons de voler dans une zone dégagée avec une bonne réception du signal GPS. Une fois que le drone entre en mode ATTI, veuillez atterrir dans un endroit sûr dès que possible.

Remarque: le mode Sport ne sera pas disponible lorsque le drone se situe à plus de 2400 mètres d'altitude.

## Drone Lumières

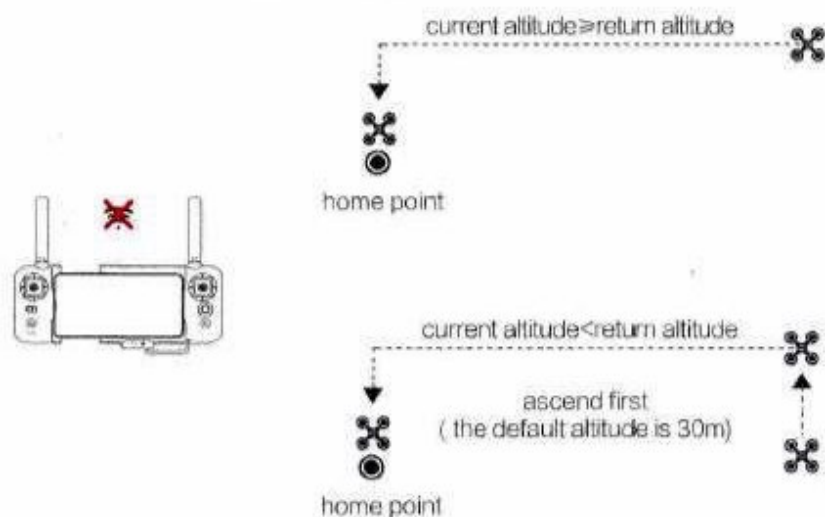
	Drone allume	état Drone
1	Toutes lumières se fanent dans et hors	auto-contrôle
2	Toutes lumières sont allumées	Drone sur le terrain:auto-vérification échoue Drone vole: erreur interne
3	Les feux rouges et verts sont allumés et le voyant jaune clignote à intervalles réguliers	prêt à voler / en vol,
4	Tous les voyants clignotent deux fois	Alertes de batterie faible
5	Tous les voyants clignotent rapidement	Alerte de batterie faible: atterrissez dès que possible
6	Le voyant jaune clignote	Le microprogramme du drone est en cours de mise à jour



## Sécurité Protection

### Retour

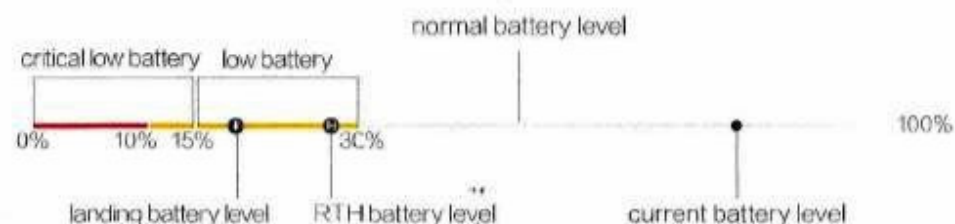
**Failsafe** Le retour Failsafe est pris en charge uniquement en mode GPS. Lorsque le signal GPS est interrompu pendant plus de 2 secondes, le système de contrôle de vol intégré au drone prend le contrôle de votre drone, planifie la trajectoire de retour en fonction de la trajectoire de vol initiale, puis le drone reviendra et atterrira à point d'origine. Cette fonction est opérationnelle si suffisamment de satellites GPS sont verrouillés, si la boussole ne subit aucune interférence et si le point d'origine a été enregistré correctement. Si le signal sans fil se reconnecte pendant le retour de sécurité, le pilote peut désactiver l'indicateur de retour d'application ou basculer à nouveau le commutateur Retour automatique vers la gauche pour annuler et le drone planera à la position actuelle.



## Protection contre la consommation réduite

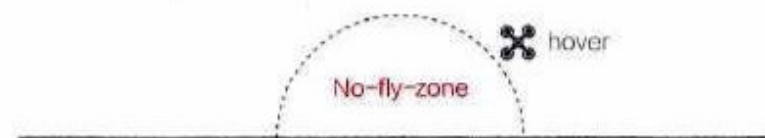
En vol, lorsque le niveau de la batterie est suffisant pour RTH, l'application conseille aux utilisateurs de revenir, et le drone revient automatiquement après 10 secondes de compte à rebours. Lorsque le niveau de la batterie est suffisant pour atterrir, l'App conseille aux utilisateurs d'atterrir le plus tôt possible. Le drone atterrit automatiquement après un compte à rebours de 10 secondes. Lorsque le niveau de batterie est à 10% d'utilisation restante, le drone sera forcé d'atterrir.

niveau normal de la batterie



## Survol du bord de la zone d'interdiction de vol

Le drone planera automatiquement dans la zone de survol désignée par l'état, comme le bord des aéroports, et l'application apparaîtra des indications correspondantes. L'utilisateur peut utiliser des bâtons pour piloter le drone à partir du bord de la zone d'interdiction de vol, mais le drone n'entrera pas dans la zone de non-vol.



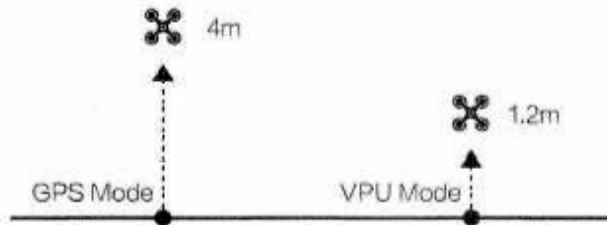


# vol intelligent

## Décollage automatique en

Lorsque les conditions sont réunies, appuyez sur le bouton Décollage / Atterrissage automatique pendant 2 secondes pour décoller. En mode GPS, le drone décollera à une altitude de

4 mètres et planera pour contrôler les bâtons. En mode VPU, le drone décollera à une altitude de 1,2 mètre et planera pour le contrôle des bâtons.



## Atterrissage automatique

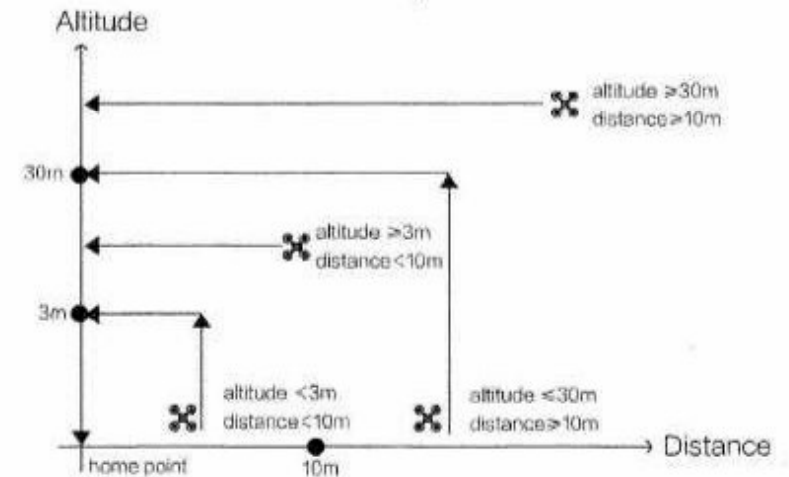
Lorsque les conditions sont réunies, appuyez sur le bouton Décollage / Atterrissage automatique pendant 2 secondes pour atterrir à la verticale.

Remarque: les utilisateurs peuvent appuyer brièvement sur le bouton d'atterrissage / décollage automatique pour quitter le vol intelligent.

## Retour automatique

Lorsque le drone est en vol, l'utilisateur peut basculer le commutateur de retour automatique vers la droite pour retourner le drone. Lorsque la distance de retour est inférieure à 10 mètres et que l'altitude de vol est inférieure à 3 mètres, le drone s'élève à

3 mètres d'abord puis revient au point de départ; si l'altitude de vol est supérieure ou égale à 3 mètres, le drone reviendra directement au point d'origine. Lorsque la distance de retour du drone est supérieure ou égale à 10 mètres et que l'altitude de vol est inférieure à 30 mètres, le drone monte à 30 mètres et revient au point d'origine; si l'altitude de vol est de 30 mètres ou plus, le drone reviendra directement au point d'origine. L'utilisateur peut basculer le commutateur de retour automatique vers la gauche pour quitter.



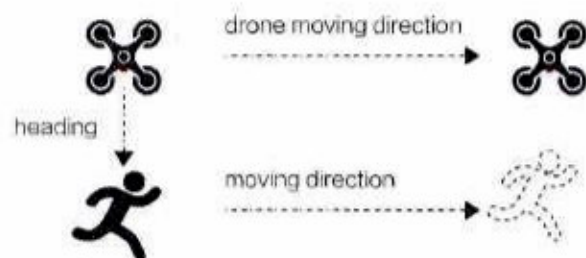
## Smart Track

Smart Track est prise en charge uniquement en mode GPS. L'utilisateur peut choisir Tracer, Profil ou Verrouiller dans le menu Application. Le drone retrace à distance le sujet choisi sur l'interface de l'application.

En mode Trace, le titre se verrouille toujours sur la cible et le tracé de l'arrière à distance.

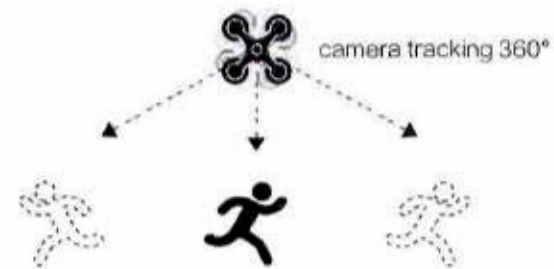


En mode Profil, le cap se verrouille toujours sur la cible et le tracé à distance.

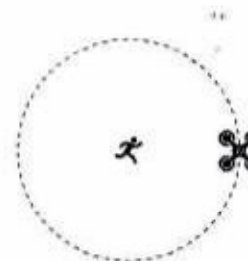


en mode verrouillage, le drone en vol stationnaire à un endroit si vitesse de vol est 0, suivant la cible 360°. L'utilisateur peut également régler la vitesse de vol et le drone vole autour de la cible à une certaine distance.

flight speed = 0m/s



flight speed ≠ 0m/s



Remarque: dans Smart Trace, les utilisateurs doivent toujours veiller à éviter les personnes, les animaux et les obstacles sur le trajet de suivi afin de garantir la sécurité du vol. Les utilisateurs doivent se conformer aux lois et réglementations locales lors de l'utilisation de cette fonction.

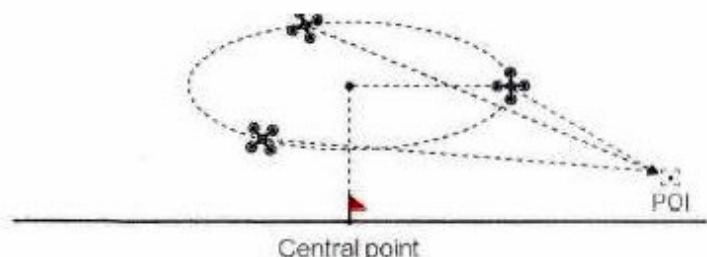
## Orbite

L'utilisateur peut sélectionner le mode Orbite dans l'application. Lorsqu'un point central et un rayon sont définis, le drone vole autour du point central à une vitesse par défaut. Si un point d'intérêt est défini, la caméra sera verrouillée sur le POI.

Rendez-vous à un point central pour définir le point central.

Éloignez-vous du point central pour définir le rayon.

Définissez la vitesse de vol, la direction et le cap. Si le titre est libre, l'utilisateur peut faire glisser un rectangle autour d'un POI



Si bâtons sont déplacés en vol, l'altitude de vol ou du rayon seront modifiés. Prenant le mode 2 comme exemple:



## Tap-fly

L'utilisateur peut sélectionner Tap-fly dans l'application. Appuyez sur la carte pour choisir une destination

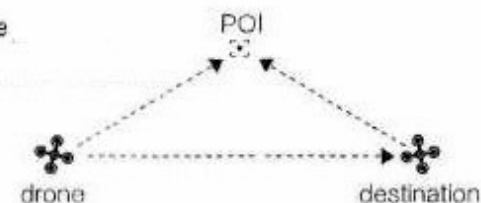
et définir la vitesse de vol. Le drone volera là-bas à une vitesse par défaut en

ligne droite. Si un point d'intérêt est défini, la caméra est verrouillée sur la du PDI

carte Tap pour choisir une destination.

Basculez vers l'interface d'image pour faire glisser un rectangle autour du POI

Définir l'altitude et la vitesse du drone



## Dronie.

L'utilisateur peut sélectionner Dronie, y compris Rocket. et inverser, dans l'application. En mode Fusée, le drone vole vers le haut, l'appareil photo pointant vers le bas et le sujet photographié. En mode Inversé, le drone vole en arrière et vers le haut, la caméra se verrouillant sur le sujet pour enregistrer une vidéo.

Faites glisser un rectangle autour d'un POI

Réglez vitesse de vol et altitude, le centre de contrôle de vol estimera temps de vol automatiquement

Le drone ajuste automatiquement sa place

3 secondes compte à rebours pour s'envoler pour filmer une vidéo une fois le drone réglage terminé

## Verrouillage du parcours

L'utilisateur peut sélectionner Verrouillage du parcours. mode dans l'application. Le drone enregistre la direction de vol actuelle en tant que cap. L'utilisateur peut contrôler les bâtons pour ajuster la direction de la tête et du cardan, mais la direction avant reste inchangée.

## Mode Trépied

La vitesse maximale du drone est de 1 m / s et la vitesse de rotation maximale est de 60 ° / s. En mode Trépied, la sensibilité de l'opération est abaissée simultanément pour des vidéos plus stables et plus fluides.

## Mode Aerial

La distance de freinage est allongée et la vitesse angulaire de rotation est limitée pour vous assurer que les vidéos de prise de vue sont plus stables et lisses

Remarque: Cours verrouillage est activé en mode aérien, utilisateurs peuvent activer dans le de APP

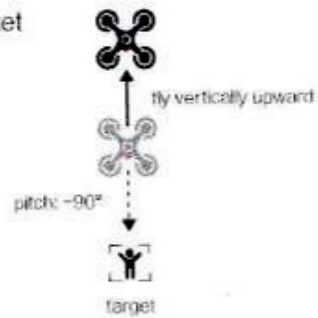
## mode SAR

Le l'utilisateur peut sélectionner le mode SAR dans l'APP. Grâce aux coordonnées GPS en temps réel, le drone pcurrait aider les utilisateurs à effectuer des recherches et des secours.

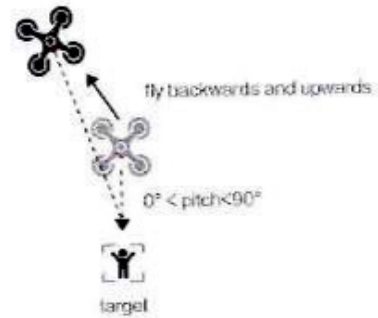
Interface d'image: affichez les coordonnées en temps réel et l'heure du drone, supportez le zoom numérique, captures d'écran pour partager en ligne

Interface de la carte: affichez les coordonnées en temps réel et le temps du drone sur une carte ordinaire et par satellite, captures d'écran pour partager en ligne

Rocket



Invert



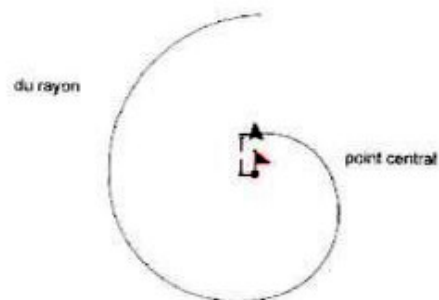
## Mode Spirale

L'utilisateur peut sélectionner le Mode Spirale dans l'application. Définissez le point central et le rayon, le drone volera en spirale vers le haut et enregistrera une vidéo simultanément, montrant ainsi une impression d'espace.

Rendez-vous à un point à définir comme point central.

- Éloignez-vous du point central à définir le rayon.

- Définissez la direction de la spirale et la distance de vol pour démarrer et enregistrer une vidéo en même temps. La mission est interrompue si l'utilisateur déplace des bâtons.



## Waypoint

Le choix du point de cheminement et de l'itinéraire de tracé sont disponibles sur la carte. Le drone suit la route d'un point de passage à une vitesse par défaut. Si un point d'intérêt est défini, la caméra sera verrouillée sur le POI. L'utilisateur peut sélectionner un moyen de définir des points de cheminement, notamment en choisissant des points en vol ou sur la carte, des itinéraires historiques.

### Choix des points en vol :

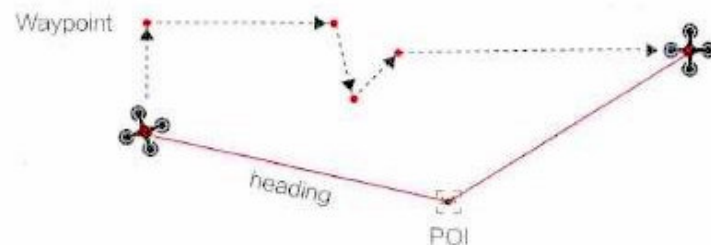
1. contrôlez le drone sur un point à définir comme point de cheminement a l
2. aide de bâtons pour définir l'altitude de vol et la direction du cap, molettes pour définir l'angle de la nacelle et actions pour atteindre le point de cheminement
3. lorsque tous les points de route sont prêts, la vitesse de vol, la direction du cap, l'action sur la destination
4. POI deest activée lors de l'exécution de points de cheminement.

### Sélectionnez des points sur la carte

1. pour ajouter un
2. attribut de waypoint, y compris l'altitude de vol, l'action à la destination, faire pivoter la direction,
3. faites glisser l'icône du POI sur la carte, et mettre son un, titude et rapportent waypoints
4. lorsque tous points de passage est prêt, s'il vous plaît régler la vitesse de vol, action failsafe et action aide destination
5. POI est activé lors exécution waypoints
- 6.

### routes historiques

1. prévisualiser les points passage et son attribut en entrant de la liste favoris
2. robinet pour démarrer et afficher la points de cheminement en temps réel trace



## atterrissage précis

Dans le processus de retour à la maison, le capteur de flux optique correspondra aux caractéristiques de la piste dessus la maison point. Une fois l'appariement réussi, le drone atterrira précisément sur la piste d'atterrissage.



Remarque: s'il vous plaît activer l'atterrissage précis dans l'application avant de l'utiliser.

## Mode Fix-wing mode

En Fix-wing, le drone ne peut voler que vers l'avant et non vers l'arrière. L'utilisateur peut utiliser des baguettes pour contrôler la vitesse et la route du vol, comme indiqué ci-dessous (mode Amérique).

gauche	vers le haut	haut
	vers le bas	bas
	à gauche ou à droite	Virage à gauche ou à droite
droite	vers le haut	Accélérer
	vers le bas	Décélérer
	à gauche ou à droite	Virage à gauche ou à droite

## Montage et démontage

### 1 Hélices

Dépliez les bras avant et arrière du drone.

Fixez les hélices marquées en gris à la base de montage du moteur : avec des marques grises sur les bras.  
Assurez-vous que l'hélice est appuyée au bas de la base de montage.  
Faites tourner l'hélice jusqu'au bout du sens de verrouillage jusqu'à ce qu'elle soit renvoyée et verrouillée.

Appuyez avec force sur l'hélice et faites-la pivoter dans la direction de déverrouillage pour la retirer.



#### Conseils de sécurité:

Si l'hélice est endommagée, pour garantir la sécurité et l'efficacité du vol. Vérifiez si l'hélice est correctement installée et fixée avant chaque vol. Est éloigné de l'hélice en rotation pour éviter les coupures.

Remarque: Prenez l'installation de l'hélice inversée à titre d'exemple.

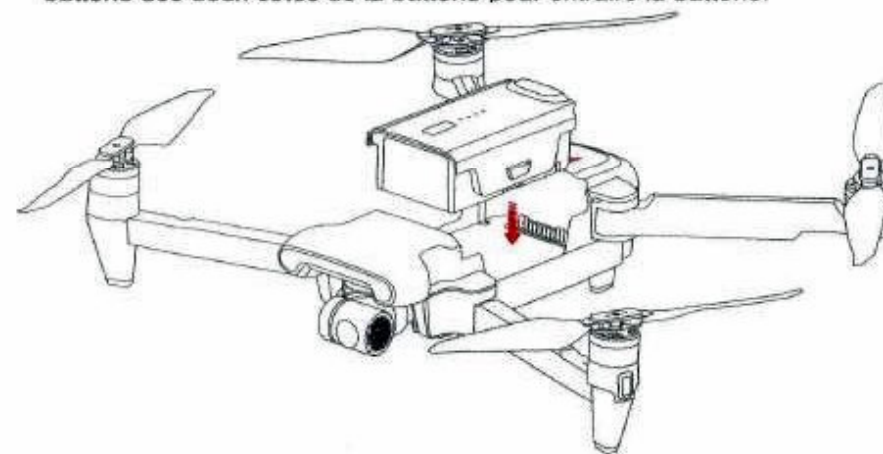
## Batterie

La batterie intelligente du FIMI X8 SE a une capacité de 4500mAh, une tension de 13.05V. Ce type de batterie utilise une cellule à haute énergie, un système de gestion de batterie avancé et des fonctionnalités de charge et de décharge.

### Assembler et désassembler

Appuyez fermement sur la pile. Une fois la pile installée en place, vous entendrez un « clic ».

Pour retirer la batterie, vous devez appuyer sur la boucle de la batterie des deux côtés de la batterie pour extraire la batterie.



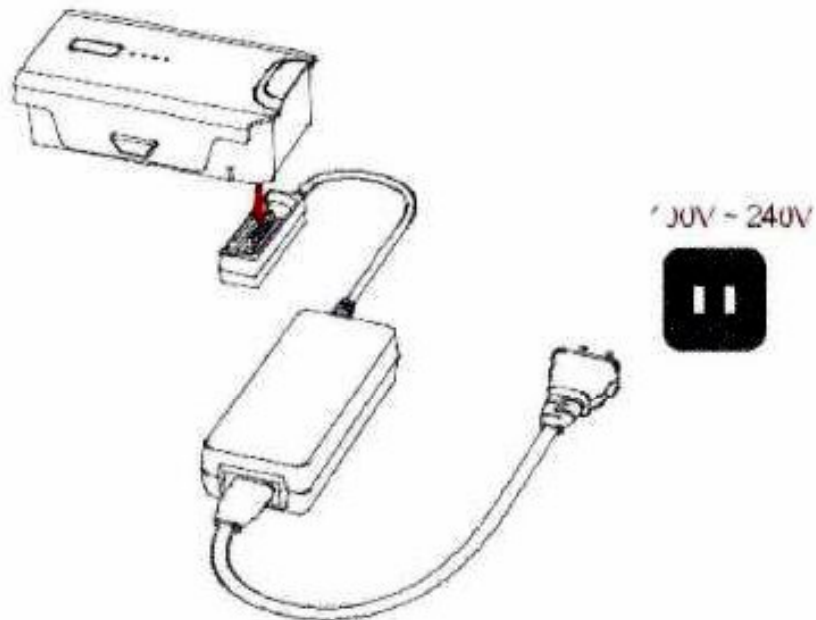
## charge

Branchez la batterie, chargeur et câble secteur comme indiqué ci-dessous, et branchez le chargeur sur une prise de courant

Lorsque la batterie est en charge, les feux de niveau de la batterie clignotent

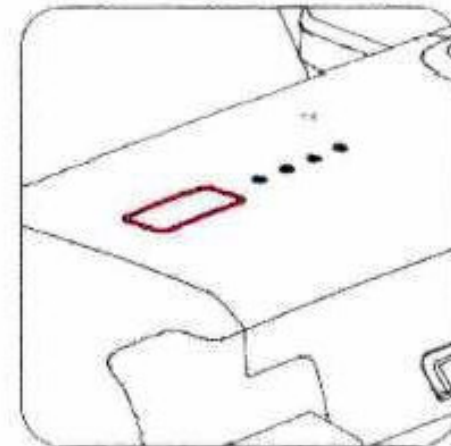
Lorsque la batterie est complètement chargée, les feux de niveau de la batterie vont

Il faut environ 2 heures pour charger complètement la batterie



## Mise en marche et arrêt

- Appuyez brièvement sur le bouton d'alimentation + 2 secondes pour
- allumer / éteindre Appuyez brièvement pour vérifier le niveau de la
  - batterie





## Cardan et Appareil

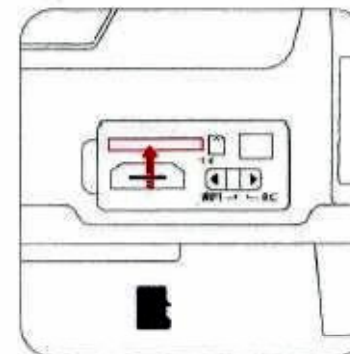
### Caméra

L'appareil photo, équipé d'un CMOS de 1 / 2,3 pouces et d'un objectif grand angle avec une distance focale équivalente à 26mm, prend en charge les vidéos HD 4K 30FPS et les photos de 12 mégapixels pour vous permettre de réaliser plus facilement des blockbusters. Il possède également divers modes de prise de vue, notamment les modes simple, rafale, laps de temps, prise de vue panoramique et ralenti, pour différents scénarios.

### Drone Carte TF

Lorsque vous installez une carte TF sur le drone, veuillez d'abord déplier les bras du drone et ouvrir le capot de protection de l'interface.

Insérer la carte TF avec le littéral vers le haut dans le logement de carte TF. Pour retirer la carte TF, appuyez sur la carte TF pour la faire ressortir.



Note:Support Micro SD ( U3 and above ) 8 ~ 64GB, recommend to use

Sandisk Extreme Pro V30 32G

Sandisk Extreme Pro V30 64G

Sandisk Extreme V30 32G

Sandisk Extreme V30 64G

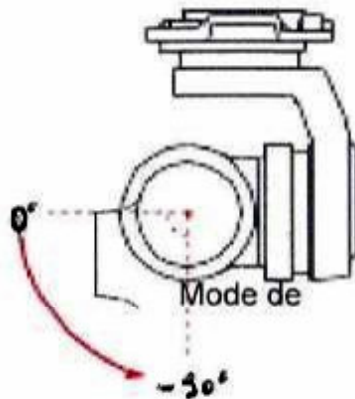
Samsung Pro Endurance 32G

Toshiba Exceria Pro 64G

Lexar Professional 1000X 32G

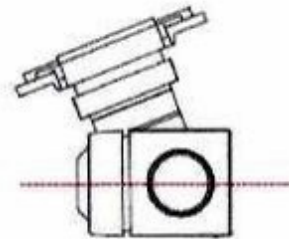
## Gimbal

FIMI X8. SE combine un cardan mécanique léger à 3 axes avec les derniers algorithmes de contrôle professionnels et une précision de contrôle de  $\pm 0,004^\circ$ , qui offre une plate-forme de prise de vue stable pour la caméra. L'axe de pas, incliné par défaut de  $0^\circ$  à  $-90^\circ$ , peut être réglé à l'aide du cadran gauche de la télécommande ou de l'application.



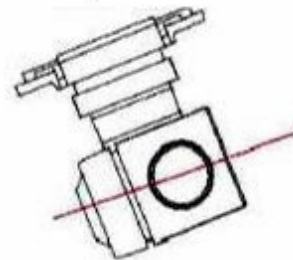
## fonctionnement Mode

horizon



suivi: L'axe de déroulement ne bouge pas avec le drone et maintient toujours la nacelle à l'horizontale, ce qui convient à la réalisation de vidéos stables.

parallèle



Mode FPV: L'axe de roulis tourne avec le drone pour offrir une vue à la première personne.

## Télécommande

Avec un design ergonomique, il est plus facile et plus précis à contrôler. Il n'y a pas d'opération compliquée pour connecter une application, il suffit de brancher et cela fonctionne. La télécommande complètement chargée peut fonctionner environ 4,5 heures.

### Allumer et éteindre la charge

Connectez la télécommande à un adaptateur secteur comme indiqué ci-dessous

court + appui long sur le bouton d'alimentation pendant 2 secondes pour allumer / éteindre Appui bref pour vérifier le niveau de charge de la batterie



## Charge

- Lorsque la télécommande est en charge, les voyants du niveau de la batterie clignotent
- lorsque la télécommande est complètement chargée, les voyants de niveau de batterie s'éteignent
- Il faut environ 4 heures pour charger complètement la télécommande à l'état éteint. Appui

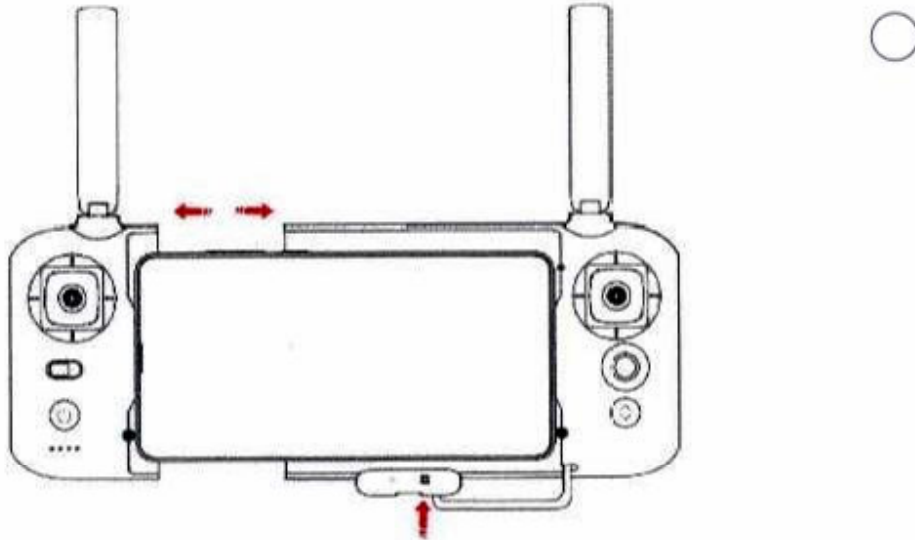


## Assemblage de l'appareil

Resserrer le mobile ou le pad de l'appareil mobile titulaire en prolongeant le titulaire vers la gauche.

Ouvrez le capot de protection de l'interface en bas de la télécommande. Connectez votre téléphone et la télécommande avec un câble USB.

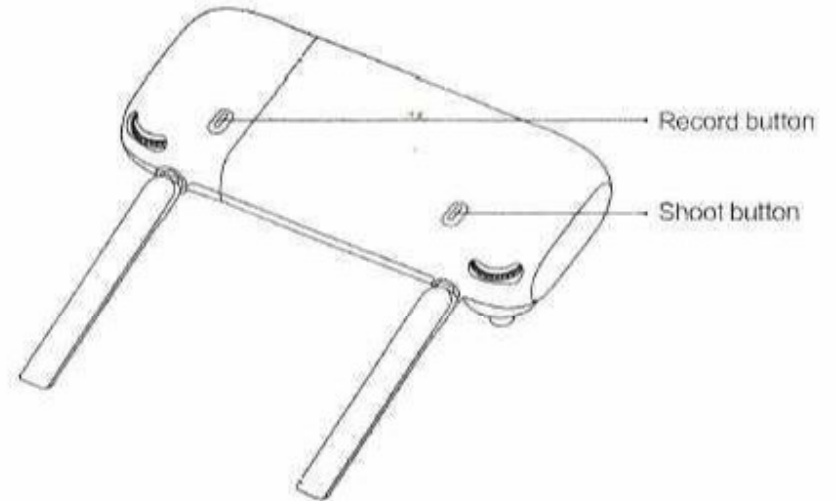
Connectez le drone et mettez à jour le micrologiciel en suivant les instructions de l'application Fimi Navi.



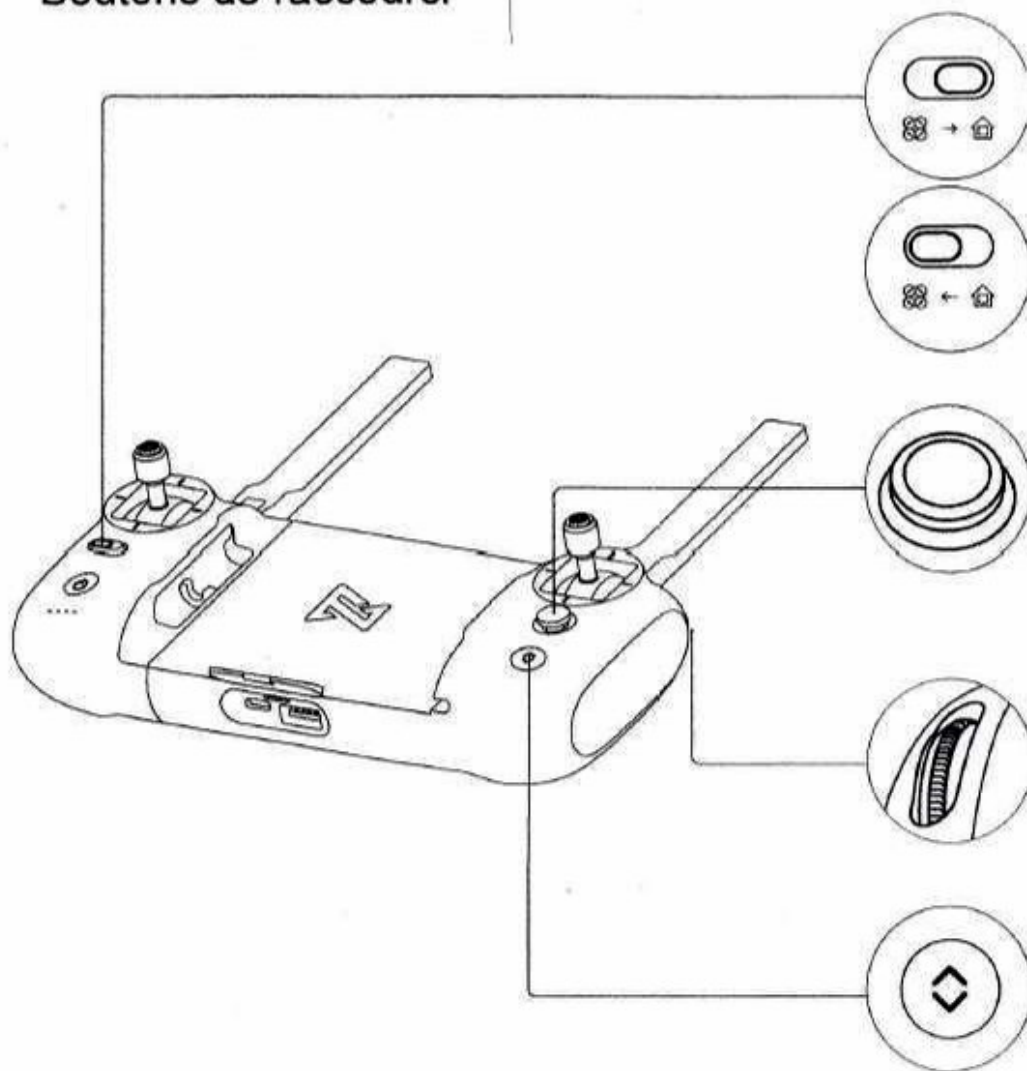
Remarque: le logement de câble est réservé sur le côté droit de la télécommande.

## Prise de vue et enregistrement

- . Appuyez sur le bouton de prise de vue pour prendre une photo. Une photo est prise lorsque vous entendez 2 sons brefs.
- . Appuyez sur le bouton d'enregistrement pour enregistrer une vidéo. L'enregistrement commence lorsque vous entendez 2 sons brefs. Appuyez à nouveau pour arrêter l'enregistrement avec 4 sons brefs.
- . Pendant l'enregistrement, appuyez brièvement sur le bouton de prise de vue pour capturer une photo (prise en charge uniquement de 1920x1080 25 | 30 | 50 | 60fps). nacelle en tournant
- . Vous pouvez contrôler l'angle du cadran gauche vers le haut ou le bas. Le cadran droit peut ajuster EV / ISO.



## Boutons de raccourci



Basculez le bouton de retour automatique vers la droite lorsque le drone est en vol, le drone reviendra au point d'origine.

En cours de retour automatique, basculez le bouton de retour automatique vers la gauche, le drone planera au lieu-place et attendra les instructions pour les bâtons.

Appuyez sur le bouton à cinq directions vers le haut pour accéder à la carte ou le FPV. Appuyez sur le bouton à cinq directions pour le centrer ou vers le bas.

Basculez le bouton à cinq directions vers la gauche pour activer / désactiver l'interface d'informations de la batterie. Basculez le bouton à cinq directions vers la droite. Activer / désactiver l'interface d'auto-vérification Appuyez par défaut sur le bouton central à cinq directions pour activer / désactiver le support.

Molette droite pour régler la valeur EV / ISO

Molette gauche pour régler l'angle de la nacelle

lorsque le bouton de décollage automatique / d'atterrissage devient blanc, Vous pouvez appuyer sur pour décoller ou atterrir.

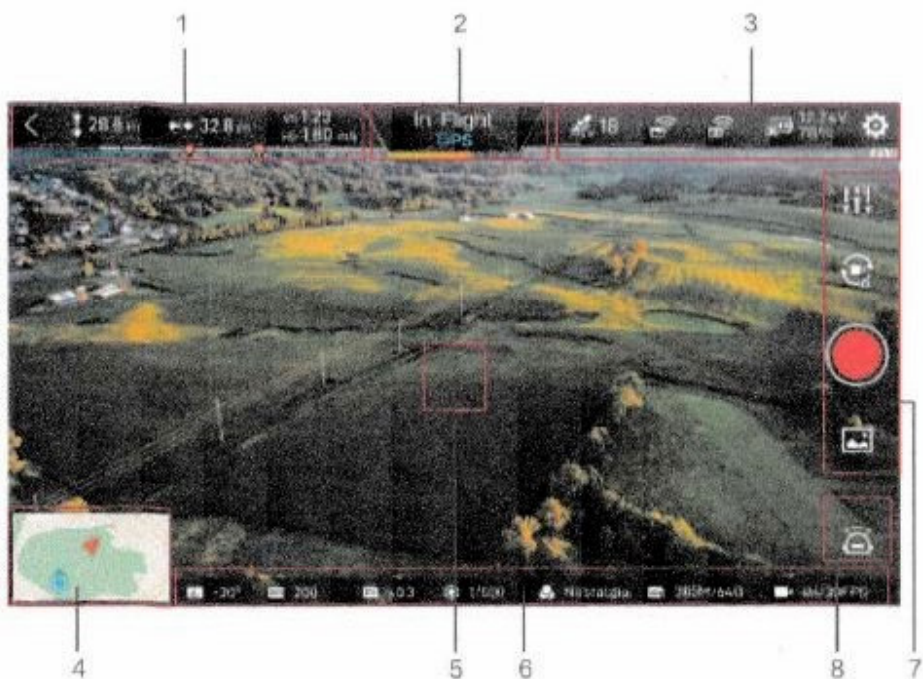
Lorsque le drone répond aux conditions de décollage automatique, appuyez longuement sur 2 secondes pour décoller. Lorsque le drone satisfait aux conditions sur terre, appuyez longuement sur 2 secondes pour atterrir. Lorsque le drone exécute

un vol intelligent, appuyez brièvement sur ce bouton pour quitter



# APP

Download and install Fimi Navi app, register a FIMI user account before login, and select FIMI X8 SE to enter device

## Image Interface



### 1. en temps réel Paramètres vol






-  VS1.23m/s: vertical speed
-  HS1.80m/s: horizontal speed

-  : Batterie d'atterrissage
-  : Estimated RTH battery

### 2. État du drone

En vol: état actuel du vol  
GPS: mode de vol actuel, y compris le GPS, VPU ATTI  
: puissance drone en temps réel

### 3. État du signal et paramètres généraux

-  : affiche l'état du signal GPS, 0-6 indique faible en rouge; 7-12 indique bon avec jaune; 13 et ci-dessus indiquent excellent avec le blanc. Appuyez pour entrer les paramètres de contrôle de vol
-  : affichez l'intensité du signal de transmission d'image
-  : affichez l'intensité du signal RC, appuyez pour entrer dans le réglage RC
-  : affichez le niveau de batterie en temps réel, appuyez pour entrer les paramètres de:
-  Paramètres


#### 4. Interface de la carte Indique


la position du drone en temps réel et prend en charge le zoom 3D. Appuyez sur pour basculer avec l'interface d'image.


#### 5. Mode de mesure

appuyez sur n'importe où dans l'interface de l'image pour la mesure, cliquez sur le bouton de verrouillage de l'exposition pour verrouiller la valeur.

#### 6. Cardan et paramètres d'image


 : Afficher l'angle actuel du cardan


 : Affiche la valeur EV actuelle

 : affiche la valeur ISO actuelle

 : affiche la valeur d'obturation actuelle


 : affiche le mode de couleur actuel


 : affiche la capacité de la carte SD et ses résidus


 : Afficher la résolution vidéo et la cadence d'image en mode vidéo ou la taille d'image en mode


#### 7. photo Zone d'utilisation de l'appareil photo

3:26 : Longueur de l'enregistrement vidéo

 : Paramètres de l'appareil photo, appuyez sur pour définir EV, ISO, obturateur, mode vidéo ou photo, résolution, taille vidéo, balance des blancs, etc.

 : Appuyez pour basculer entre l'enregistrement photo et vidéo

 : Appuyez pour démarrer / arrêter la prise de photos ou l'enregistrement de vidéos

 : Bouton PIV, apparaît uniquement en mode vidéo avec 1080P



: Bibliothèque multimédia, appuyez sur pour télécharger ou prévisualiser les vidéos et les photos enregistrées sur la carte Micro SD

#### 8 Intelligent Flight

Appuyez pour accéder à l'interface de vol intelligente



: Décollage



: automatique Atterrissage



: automatiqueRetour automatique



: Points de cheminement



: Smart Track, y compris Trace, Profil, Verrouillage



: Orbite



: survol



: touche, y compris fusée et inversion



: mode en spirale: mode



: SAR



: mode aérien



: mode trépied

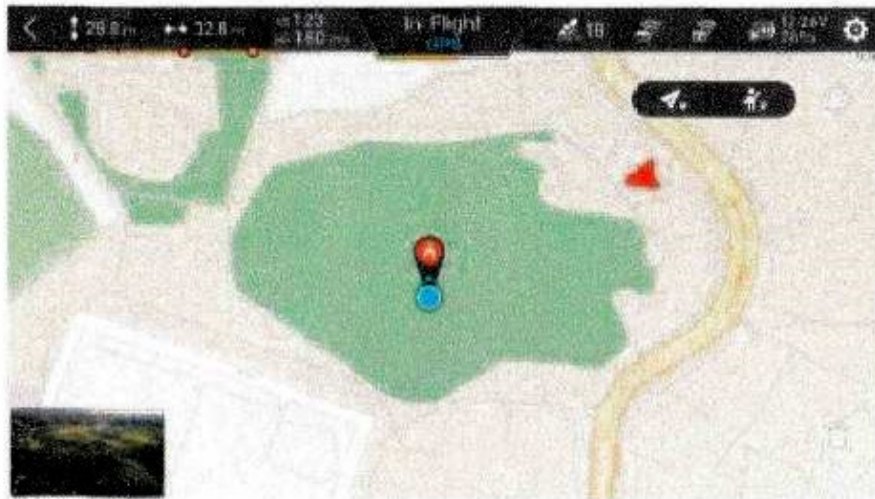







: verrouillage du parcours



: mode "Fix-wing"

interface en



-  : Appuyez pour basculer entre position du drone dans le centre de l'écran ou fois position de drone et téléphone dans le centre de l'écran:
-  Régler position de drone actuel etant que point d'accueil: Régler position de téléphone actuel tant que point d'accueil: Position de drone
-  actuel: Point d'accueil: Position de téléphone actuelle
- 
- 

## Préparez-vous à voler

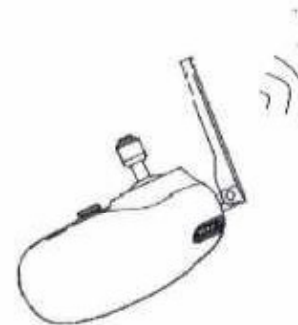
### Vérifier avant Décoller

Assurez-vous que la batterie de l'avion et de la télécommande est suffisante.

Assurez-vous que l'hélice est correctement installée et exempte de dommages et de vieillissement.

Assurez-vous que l'objectif de la caméra est propre. Assurez-vous que la carte TF est insérée.

Gardez les antennes croisées comme indiqué sur la figure.



Remarque: pour que les signaux soient stables, conservez toujours le plan longitudinal des antennes par rapport à l'aéronef.

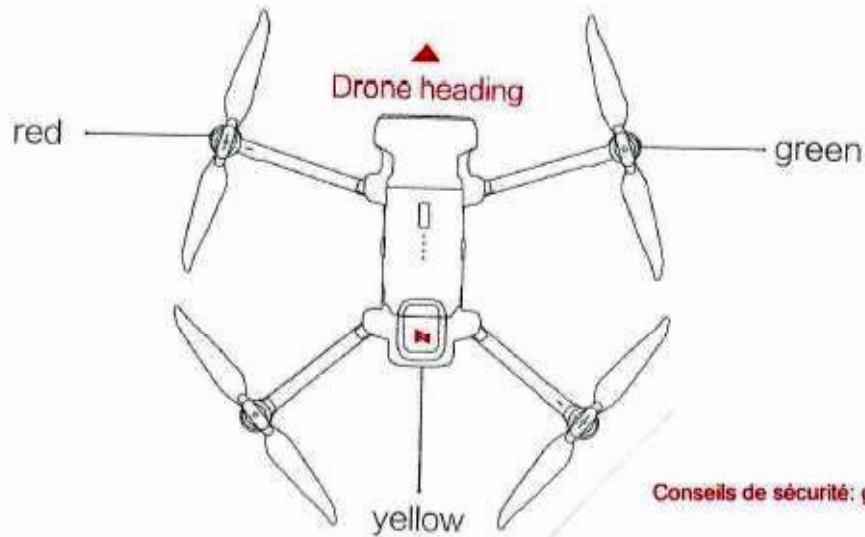


## Confirmer le cap du drone

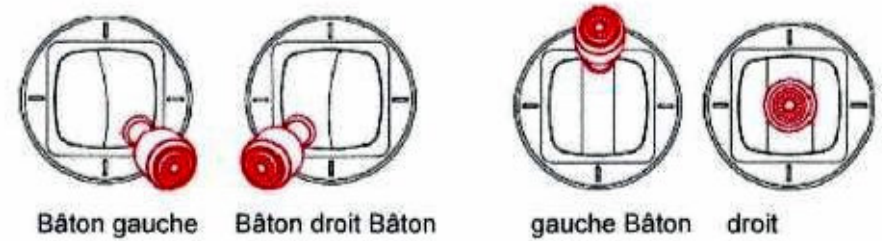
La direction de la caméra à cardan intégrée est le cap du drone.

Une fois le drone allumé, le cap peut être indiqué par des feux de navigation.

Le feu rouge et le feu vert indiquent le cap et le feu jaune est la queue.



## Décollage manuel



Gardez les deux bâtons vers le bas pendant encore plus de 3 secondes; les hélices tourner.

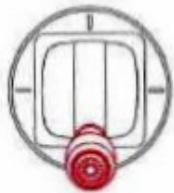
se mettent à Relâchez les deux bâtons une fois que les hélices tournent et poussez fermement le bâton gauche vers le haut pour décoller du drone

. relâchez les deux bâtons en vol stationnaire

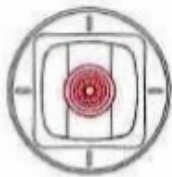
À tout moment pendant le vol contrôlé, relâchez les bâtons et le drone volera automatiquement en vol stationnaire

**Conseils de sécurité: gardez toujours la queue pointée vers l'utilisateur pour éviter toute erreur de direction.**

## Manual take landing



Left stick



Right stick

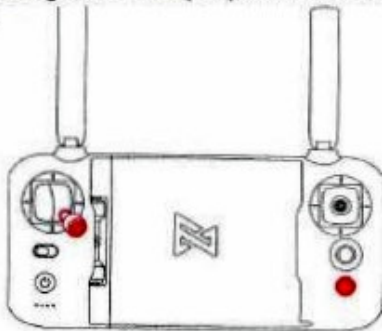
lentement la manette gauche vers le bas pour atterrir le drone.

Une fois le drone atterri, poussez et maintenez la manette gauche enfoncée pendant 5 secondes. Les moteurs s'arrêtent.

**S'il vous plaît soyez prudent de l'environnement d'atterrissage.  
Ne pas atterrir sur un plan incliné pour des raisons de sécurité.**

## Arrêtez les hélices en cas d'urgence

Lorsque les moteurs ne peuvent pas s'éteindre correctement, veuillez basculer la manette gauche au bas de la portée intérieure inférieure et appuyer sur le bouton Décollage / Atterrissage automatique pendant 5 secondes simultanément pour arrêter les moteurs.



**Conseils de sécurité: Ne faites pas l'opération ci-dessus pendant le vol normal pour éviter que les moteurs ne s'arrêtent en l'air.**

## conditions de vol

### Flying Condition Requirement

1. Le drone convient aux personnes de plus de 18 ans qui ont une pleine capacité civile.
2. Veillez à vous tenir à distance des personnes, des animaux, des arbres, des véhicules et des bâtiments lorsque vous utilisez le drone. S'il vous plaît soyez prudent lorsque quelqu'un approche.
3. Tenez-vous à l'écart des aéroports, des chemins de fer, des autoroutes, des immeubles de grande hauteur, des poteaux des services publics et de tout autre environnement dangereux lors de l'utilisation du drone.
4. Éloignez-vous des zones comportant des signaux électromagnétiques complexes tels que en tant que stations de base de communication et antennes haute puissance lors de l'exploitation du drone.
5. L'altitude de vol et la distance du drone correspondant au point de décollage seront limitées en fonction des réglementations et des politiques en vigueur.
6. N'utilisez pas ce produit aux endroits et heures interdits par les réglementations et les politiques.
7. Pour protéger les droits et intérêts légitimes des utilisateurs, veuillez suivre les instructions de sécurité du produit lors de l'utilisation.
8. N'utilisez pas le drone par mauvais temps, par exemple par vents forts, pluie, neige ou brouillard.
9. Veuillez utiliser le drone dans un endroit large avec un bon signal GPS.
10. Il est suggéré que l'utilisateur effectue le premier vol sous la direction d'un professionnel expérimenté.

# Maintenance et étalonnage

## Étalonnage de la télécommande

Essayez de calibrer la télécommande lorsque vous détectez des incohérences entre le contrôle du manche et le vol du drone.

Sélectionnez "Calibrage RC" dans le menu de la télécommande. Tapez sur "Démarrer" pour calibrer le centre. Ne déplacez pas les bâtons.

Passez à l'étalonnage des bâtons une fois l'étalonnage du centre réussi. Passez à l'étalonnage du cadran une fois que l'étalonnage des bâtons est réussi.

Remarque: veuillez éteindre le drone avant de calibrer la télécommande. L'étalonnage RC n'est pas disponible en vol

## Étalonnage du compas

Si le champ magnétique change, le compas doit être recalibré pour assurer la sécurité du vol. Si la boussole du drone doit être calibrée, l'application vous donnera des conseils et des indications. Après avoir accédé au menu de contrôle de vol, sélectionnez "Étalonnage du compas", puis étalonnez en fonction de l'invite de l'application.

Remarque: connectez le drone avant le calibrage. L'étalonnage du compas n'est pas disponible en vol.

## Calibrage du cardan

Cliquez sur "Calibrage du cardan" et la page de calibrage dans le menu des paramètres du cardan.

Une fois le drone placé en douceur, cliquez sur pour lancer l'étalonnage. Ne déplacez pas le drone pendant le processus d'étalonnage.

Une fois l'étalonnage terminé, l'interface de l'application affiche "Étalonnage réussi".

Si l'interface de l'application indique "Échec de l'étalonnage", veuillez recalibrer.

Remarque: l'étalonnage à la nacelle n'est pas disponible en vol.

## Maintenance des hélices

Les hélices sont des pièces d'usure. Quand ils sont endommagés, remplacez-les à temps pour assurer la sécurité et l'efficacité du vol.

## Entretien de la batterie

Ne jetez pas la batterie au feu. Ne battez pas la batterie; La capacité de la batterie au lithium diminue considérablement dans des conditions de basse température. N'utilisez pas la batterie lorsqu'elle est inférieure à 5 degrés. Ne placez pas la batterie sous le soleil brûlant.

## Entretien du

cardan Le cardan du X8 SE, intégré au drone, n'a pas besoin d'être démonté. Veillez à ne pas rayer la caméra lorsque vous rangez le drone. Veillez garder l'appareil photo propre pour une meilleure qualité d'image.

## Auto-vérification du

drone Le drone entre dans l'auto-vérification lorsqu'il est sous tension. Si l'auto-vérification a échoué, App affichera les astuces correspondantes.

## Mise à niveau du micrologiciel

Veillez vérifier régulièrement la version du micrologiciel. La nouvelle version sera poussée par Fimi Navi App pour inviter les utilisateurs à se mettre à jour.

Veillez télécharger le nouveau firmware lorsque l'application est connectée au drone et à la télécommande

## Spécification de base

### Drone

Modèle de produit: FMWRJ02A5  
Dimensions: 204 × 106 × 72,6mm Taille de la diagonale: 372 mm  
Poids au décollage: environ 786g  
Temps de vol: environ 33 min \*  
Vitesse ascensionnelle maximale: 5 m / s Vitesse maximale décroissante: 4 m / s  
Vitesse de vol maximale: 18 m / s  
Systèmes de positionnement par satellite: GPS / GLONASS Précision de survol:  
Vertical: ± 0,1 m (dans la plage de détection par ultrasons) ± 0,5 m (lorsque le positionnement GPS est actif) Horizontal : ± 1,5 m Température de fonctionnement: 0 ° C à 40 ° C  
Altitude appropriée: 5 000 m ≤  
Fréquence de fonctionnement: 5,725-5,850 GHz

### Chargeur

Entrée nominale: 100-240V ~ 50 / 60Hz  
1,5A Puissance nominale: 13,05V 3A  
Puissance nominale: 39,15W

### Télécommande

Poids net : Environ 373g Dimensions : 203,8 × 91 × 46,6mm Fréquence de fonctionnement : 5,725-5,850GHz Type : Batterie au lithium rechargeable  
Capacité : 3900mAh  
Tension nominale : 3,7V Entrée : 5 V 2A  
Distance de transmission : Environ 5000m \*  
Température de fonctionnement : 0 ~ 40 ° C  
Altitude appropriée: ≤5000m

### batterie

Type de: Batterie au lithium rechargeable Poids: Environ 275g Capacité: 4500mAh  
Tension: 11,4V  
Tension limite: 13,05V Énergie: 51,3Wh  
Température ambiante de charge: 0 ° C ~ 40 ° C

### Plage de réglable par cardan

rotation: 0 ° ~ -90 ° (Pas) Plage de vibrations angulaires: ± 0,004 ° Objectif: FOV 78,8 °  
Ouverture de l'appareil photo: f2.2  
Distance focale de l'appareil photo: 4,73 mm  
Distance focale équivalente: 26 mm  
Capteur: 1 / 2,3 "CMOS  
Pixels effectifs: 12  
M Plage ISO: 100 - 3200 (Vidéo) - 100 - 1600 (Photo) Vitesse d'obturation: 8 ~ 1 / 8000s  
Résolution vidéo maximale: 3840 x 2160 | 30fps | 25fps | 24 images par seconde max: maximale: 100 Mbps:  
résolution 4000 × 3000  
Système de fichiers: FAT32 / exFAT  
Format d'image: JPG, JPG + DNG Format vidéo: MP4  
Type de carte mémoire: Micro SD (U3 et supérieur) 8 ~ 64 Go

#### Remarque:

Le vol de 33 minutes le temps fait référence à une vitesse constante à 7 m / s (sans vent) avec une batterie complètement chargée et faiblement cyclique. Distance de contrôle à distance jusqu'à 5 km (FCC) en zone dégagée et sans interférence. Tous les tests et toutes les données ci-dessus proviennent du laboratoire FIMI, des erreurs peuvent survenir lors de l'utilisation réelle, en raison de modifications de l'utilisation ou de l'environnement.