RONIN-MX Manuel de l'utilisateur

V1.2 09.2016





Q 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.

E Impression de ce document

Ce document prend en charge l'impression haute résolution.

Clause d'exclusion de responsabilité et mise en garde

Vous venez d'acquérir un nouveau produit DJITM. Félicitations ! Les informations contenues dans ce document affectent votre sécurité, vos droits et vos obligations. Lisez-le attentivement pour bien configurer votre appareil avant de l'utiliser. Si vous ne lisez pas les instructions et les avertissements ci-après, vous exposez les autres et vous-même à des blessures graves et risquez d'endommager votre produit DJI ou d'autres objets placés à proximité. DJI est susceptible de modifier à tout moment le présent manuel de l'utilisateur et les autres documents connexes. Pour connaître les dernières informations sur le produit, rendez-vous sur le site http://www.dji.com et cliquez sur la page produit correspondante.

Ne modifiez pas et n'ajustez pas le RONIN™-MX.

Le Ronin-MX a été calibré avant de quitter l'usine. Les modifications ou réglages ne sont ni requis ni recommandés. Assurez-vous d'utiliser la batterie d'origine pour bénéficier des meilleures performances, éviter d'éventuels dysfonctionnements et d'endommager votre matériel. Veuillez télécharger l'assistant correspondant.

En utilisant ce produit, vous confirmez avoir lu la présente clause d'exclusion de responsabilité et en accepter les conditions. Vous déclarez assumer l'entière responsabilité de votre utilisation du produit ainsi que toutes les conséquences qui en découlent. Vous vous engagez à utiliser le produit dans un cadre légal et adapté, conformément aux lois et réglementations en vigueur, dans le respect des conditions, précautions, pratiques, politiques et consignes publiées par DJI, aujourd'hui et à l'avenir.

DJI décline toute responsabilité quant aux dégâts, aux blessures ou aux problèmes découlant directement ou indirectement de l'utilisation de ce produit. L'utilisateur s'engage à respecter la réglementation et les pratiques décrites dans le présent manuel de l'utilisateur (sans s'y limiter).

DJI est une marque commerciale de SZ DJI Technology Co., Ltd. (abrégée en « DJI ») et de ses sociétés affiliées. Les noms de produits, de marques, etc., apparaissant dans le présent manuel sont des marques commerciales ou des marques déposées de leurs détendeurs respectifs.

Utilisation de ce manuel

Légende

- Avertissement : si vous ne suivez pas les instructions et les avertissements qui suivent, vous exposez les autres et vous-même à des blessures graves et risquez d'endommager votre produit DJI ou d'autres objets placés à proximité.
- Inservouve Mise en garde : si vous ne suivez pas les instructions et les avertissements qui suivent, vous exposez les autres et vous-même à des blessures graves et risquez d'endommager votre produit DJI.

Avant de commencer

Les documents suivants sont conçus pour vous aider à exploiter le potentiel de votre Ronin-MX de façon sécurisée : Guide de démarrage rapide Ronin-MX Manuel de l'utilisateur Ronin-MX Consignes de sécurité relatives à la batterie intelligente du Ronin-MX

Vérifiez que vous disposez de tous les éléments répertoriés dans la section « Contenu de l'emballage ». Lisez l'intégralité du présent manuel de l'utilisateur et visionnez les didacticiels vidéo internationaux disponibles sur la page produit du site Internet officiel de DJI (http:// www.dji.com/product/ronin-mx). Lisez les clauses d'exclusion et les avertissements sur la responsabilité pour comprendre vos droits et vos obligations. Si vous avez des questions ou des problèmes lors de l'installation, la maintenance ou l'utilisation du produit, veuillez contacter DJI ou un revendeur agréé DJI.

Téléchargez l'application DJI Assistant (ou DJI Ronin Assistant)

Téléchargez et installez l'application DJI Assistant (pour iOS) ou l'application DJI Ronin Assistant (pour Android).

Remarque : Bien que la version iOS de l'application soit nommée « DJI Assistant » et la version Android « DJI Ronin Assistant », les deux versions ont les mêmes fonctionnalités.

Recherchez « DJI Assistant » sur l'App Store, puis suivez les instructions à l'écran pour installer l'application avec iOS.

Recherchez « DJI Ronin » sur le Google Play, puis suivez les instructions à l'écran pour installer l'application avec Android.







http://m.dji.net/dji-ronin

♦ coverses Pour une meilleure expérience, utilisez un appareil exécutant iOS 7.1 ou Android 4.3 (ou versions ultérieures).

Table des matières

Clause d'exclusion de responsabilité et mise en garde	1
Utilisation de ce manuel	1
Légende	1
Avant de commencer	2
Téléchargez l'application DJI Assistant (ou DJI Ronin Assistant)	2
Introduction	4
Contenu de l'emballage	5
Tableau Ronin-MX	7
Mise en route	8
Trépied de réglage	8
Montage de la poignée	8
Installation de la poignée sur la nacelle	9
Batterie intelligente DJI	9
Fixation de la caméra	12
Configuration de la poignée	15
Équilibrage	15
Étape 1 : Équilibrage de l'inclinaison verticale	15
Étape 2 : Équilibrage de l'axe de roulis	16
Étape 3 : Équilibrage de l'axe d'inclinaison	16
Étape 4 : Équilibrage de l'axe panoramique	17
Réglage de roulis avancé	17
Utilisation du Ronin-MX au sol	18
Réglages avec l'application DJI Assistant (ou DJI Ronin Assistant)	18
Réglages avec le logiciel DJI Assistant pour Windows/Mac	26
Fonctionnement de la radiocommande	33
Modes de fonctionnement	36
Utilisation avec le Matrice 600	37
Montage du Ronin-MX sur le Matrice 600	37
Réglages de l'application DJI GO	40
Fonctionnement de la radiocommande	42
Ajout d'un émetteur/récepteur d'un autre fabricant	43
Maintenance	43
Dépannage	44
Caractéristiques techniques	46
Avis de conformité	47

Introduction

Développé pour le secteur du cinéma professionnel, le Ronin-MX DJI a été conçu pour être utilisé de manière autonome ou monté sur un appareil DJI Matrice 600 pour enregistrer des séquences impressionnantes depuis les airs. Il peut également être utilisé sur des véhicules en mouvement, des grues de prise de vues ou des caméras sur câble. La technologie implémentée dans le Ronin-MX DJI permet une large compatibilité avec une grande variété de configurations de caméra, peu importe le poids ou la taille, pour offrir des vidéos stabilisées.

La bague collectrice intégrée permet au Ronin-MX de tourner à 360° en continu. Dans le cas d'une utilisation avec DJI SRW-60G, le Ronin-MX peut tourner sans obstacle tout en transmettant un flux vidéo HD. Il peut aussi être utilisé avec le DJI Lightbridge 2 pour la transmission vidéo à longue distance en cas d'utilisation dans les airs. Le Ronin-MX est également compatible avec le DJI Focus.

Le système de stabilisation de nacelle sans balais est bien plus qu'un simple système à 3 moteurs sans balais se déplaçant sur 3 axes. Les moteurs utilisent les données de position et l'IMU (Inertial Measurement Unit/centrale à inertie) pour communiquer avec le processeur 32 bits développé spécifiquement par DJI. Ce dernier traite les calculs de déplacements en quelques millisecondes. Ceci permet de réduire les vibrations angulaires à un mouvement de translation de moins de 0,02°, ce qui signifie que la caméra restera stable et que le moteur ne fera pas un bruit. Le Ronin-MX peut être utilisé avec différents modes de fonctionnement tels que le mode suspendu, le mode vertical et le mode mallette.

Contenu de l'emballage

Nacelle x1

La nacelle inclut des modules DJI motorisés, un module indépendant IMU, un processeur DSP 32 bits, un module d'alimentation, un module Bluetooth, un module transmetteur/récepteur, un support pour caméra, un boîtier d'alimentation et une bague collectrice.

Poignée ×1

Poignée personnalisable pour la nacelle. La poignée est composée de 5 parties : une poignée supérieure, 2 barres et 2 poignées de contrôle.

Radiocommande - 2,4 GHz ×1

Permet de contrôler les mouvements de la nacelle. de changer de mode de fonctionnement et de paramétrer la vitesse de la nacelle.

Trépied de réglage x1

Pour suspendre ou ranger la nacelle.

Chargeur ×1

Chargeur à commutation automatique 100-240 V.

Batterie Intelligente DJI x2

Source d'alimentation de la nacelle et d'autres accessoires externes, dont le DJI Focus, Lightbridge, etc.

Lot de câbles x1

Câble ANSI · Câble JIS ou CE (selon la région)















Câble Micro-USB ×1

Pour la mise à niveau du micrologiciel.

Câble CAN ×1

Pour connecter la nacelle au Matrice 600.

Plaque de fixation de la caméra ×1

Pour monter votre caméra sur la nacelle.

Plaque de fixation supérieure de caméra ×1

Pour monter votre caméra sur la nacelle.

Amortisseurs de vibrations ×1

Pour monter la nacelle sur le Matrice 600 et réduire les vibrations en vol de l'appareil. Le connecteur de nacelle peut être retiré et monté sur d'autres appareils comme des grues de prise de vues ou des caméras sur câble en utilisant des vis de 6,3 mm (1/4"-20) ou de 9,5 mm (3/8"-16).

Pack d'accessoires ×1

Vis pour caméra A 6,3 mm (1/4") ×2

Vis pour caméra B 9,5 mm (3/8") ×2

Vis pour caméra C 6,3 mm (1/4") ×2

Vis pour caméra D 9,5 mm (3/8") ×2

Support d'objectif ×1

Vis pour support d'objectif ×1

Clé Allen ×3 (2 mm, 3 mm, 3/16")

Vis pour amortisseur de vibrations ×12

Vis pour plaque de fixation supérieure de caméra ×2













Tableau Ronin-MX



- [1] Poignée supérieure
- [2] Poignée latérale
- [3] Connecteur de la nacelle
- [4] Port bus CAN2
- [5] Moteur panoramique
- [6] Batterie intelligente DJI
- [7] Verrouillage de sécurité
- [8] Molette de réglage panoramique
- [9] Plaque de fixation du système de distribution de l'alimentation de la Batterie intelligente
- [10] Port de récepteur D-BUS
- [11] Port Micro USB et port bus CAN1
- [12] Bouton d'appairage
- [13] Voyant LED de nacelle

- [14] Plaque de fixation supérieure de caméra
- [15] Moteur rotatif
- [16] Moteur d'inclinaison
- [17] Réglage avant / arrière
- [18] Réglage d'inclinaison verticale
- [19] Réglage de roulis
- [20] Port IMU
- [21] Port d'alimentation accessoire P-TAP
- [22] Port d'alimentation accessoire USB
- [23] Port d'alimentation accessoire P-TAP (arrière)
- [24] Port DJI Lightbridge (arrière)
- [25] Port d'unité de contrôle de la nacelle (arrière)

Mise en route

Trépied de réglage

Vous pouvez utiliser le trépied de réglage pour maintenir le Ronin-MX en place pendant le paramétrage ou pour le stocker. Pour déplier le trépied de réglage, suivez les étapes ci-dessous :

- 1. Tenez le trépied en position relevée comme indiqué sur l'illustration ci-dessous et serrez la poignée.
- 2. Appuyez sur les boutons [1] situés à l'extérieur des pieds inférieurs et dépliez-les vers le bas. Appuyez ensuite sur les boutons [2] à l'extérieur des bras supérieurs du support et dépliez-les vers le haut. Appuyez sur le bouton [3] sur le support vertical et faites-le glisser pour étendre le trépied comme illustré.
- 3. La moitié supérieure de ce trépied de réglage peut être retirée en desserrant la poignée à l'arrière du trépied. Vous pouvez l'utiliser sur n'importe quel trépied girafe qui rentre dans l'orifice où les bras du support se réunissent.



- Lorsque vous montez cette section à un trépied girafe, vérifiez bien l'équilibre du trépied afin d'éviter que le Ronin-MX ne tombe lorsque vous y installerez votre caméra.
 - Si vous l'installez sur une table, assurez-vous que la table est bien plate et à niveau.

Montage de la poignée

1. Attachez les barres des deux côtés de la poignée supérieure en serrant les vis des poignées.





2. Attachez les poignées du dessous aux barres et verrouillez-les dans la position souhaitée.





Installation de la poignée sur la nacelle

- Placez la poignée comme indiqué sur l'illustration ci-dessous, puis faites glisser la nacelle à l'horizontale dans la poignée, serrez la poignée jusqu'à entendre un « clic », ce qui indique que le verrouillage de sécurité est activé.
- En tenant la nacelle par les poignées de contrôle, assurez-vous que la nacelle n'est pas gênée en effectuant un tour à 360 degrés. L'installation est terminée.



Pour retirer la nacelle, abaissez le verrouillage de sécurité et desserrez la poignée.

Batterie intelligente DJI

Avant d'utiliser votre Ronin-MX, pensez bien à recharger complètement la batterie. La batterie intelligente de DJI a été spécialement conçue pour le Ronin-MX. Elle dispose d'une capacité de 1580 mAh, 14,4 V et d'une variété de fonctions de gestion d'énergie. Chargez uniquement la batterie intelligente de DJI avec le chargeur officiel DJI (MODÈLE BC235144015). Lorsque la batterie intelligente de DJI est complètement chargée, le Ronin-MX fonctionnera pendant trois heures.



Intelligent Battery DJI





Fonctionnalités de la batterie intelligente de DJI					
Charge équilibrée	Équilibre automatiquement la tension de chaque élément de batterie pendant le chargement.				
Affichage du niveau de la batterie	Indique les niveaux actuels de la batterie.				
Protection contre les surcharges	La charge s'interrompt automatiquement lorsque la tension de la batterie est trop élevée.				
Protection contre la décharge excessive	La décharge s'interrompt automatiquement lorsque la tension de la batterie est trop faible.				
Protection contre les courts-circuits	Coupure automatique de l'alimentation en cas de détection d'un court-circuit.				
Protection mode de veille	Le mode de veille est automatiquement activé après 20 minutes d'inactivité pour éviter le déchargement de la batterie.				
Détection de la température de charge	La batterie chargera uniquement lorsque la température est comprise entre 0 et 55 °C (32 et 131 °F).				

Туре	LiPo
Capacité	1580 mAh
Voltage	14,4 V
Température de l'environnement de charge	De 5 à 40 °C (40 à 104 °F)
Température de l'environnement de fonctionnement	De -10 à 40 °C (14 à 104 °F)
Humidité de l'environnement de charge/décharge	< 80 %

- Lisez le manuel de l'utilisateur, les clauses d'exclusion et les consignes de sécurité relatives à la batterie avant toute utilisation. Les utilisateurs assument l'entière responsabilité de leurs actions et de leur utilisation de l'appareil.
 - Veillez à toujours utiliser des chargeurs officiels DJI. DJI décline toute responsabilité des conséquences en cas d'utilisation d'un chargeur de batterie non officiel DJI.

Charge de la batterie intelligente de DJI

- 1. Connectez le chargeur de la batterie à une prise murale (100-240 V, 50/60 Hz).
- 2. Connectez la batterie intelligente de DJI au chargeur.
- 3. L'indicateur de niveau de batterie indique le niveau de charge de la batterie intelligente de DJI pendant la charge.
- La batterie intelligente de DJI est complètement chargée lorsque le voyant de l'indicateur de niveau de batterie s'éteint. Déconnectez la batterie du chargeur lorsque la charge est terminée.



Utilisation de la batterie intelligente de DJI



Vérification du niveau de la batterie : Lorsque la batterie intelligente de DJI est éteinte, appuyez une fois sur le bouton d'alimentation pour afficher le niveau actuel de la batterie.

Mise sous tension : Lorsque la batterie est éteinte, maintenez enfoncé le bouton d'alimentation pendant 1 seconde pour allumer la batterie intelligente de DJI.

Mise hors tension : Lorsque la batterie est sous tension, maintenez enfoncé le bouton d'alimentation pendant 1 seconde pour éteindre la batterie intelligente de DJI.

Installation de la batterie intelligente de DJI

- Desserrez les vis de chaque côté de la batterie intelligente de DJI. Faites glisser la batterie intelligente de DJI directement dans la partie supérieure de la nacelle devant le moteur panoramique, puis serrez les vis à serrage manuel. Assurez-vous que les vis à serrage manuel tiennent fermement en place dans leurs orifices pour que la batterie intelligente de DJI soit bien en contact avec les conducteurs électriques de la nacelle.
- 2. Serrez les vis de la batterie intelligente de DJI pour la verrouiller et éviter qu'elle ne soit retirée.



- (Avenue) Assurez-vous que la batterie intelligente de DJI est bien hors tension pendant l'installation.
 - Une batterie mal installée pourrait (1) sortir de son emplacement en plein vol, (2) ne pas être correctement connectée, ou (3) empêcher d'accéder à certaines informations.

 Le système de distribution d'alimentation de la batterie intelligente de disponible en option peut être installé ici pour alimenter votre caméra ou tout autre accessoire si nécessaire.



- Rendez-vous sur la boutique officielle en ligne DJI pour en apprendre plus sur le système de distribution d'alimentation de la batterie intelligente de.
 - Veuillez noter que le système de distribution d'alimentation de la batterie intelligente de peut uniquement alimenter la caméra ou d'autres accessoires, mais ne peut pas alimenter le Ronin-MX.
- Si vous utilisez le port d'alimentation accessoire P-TAP situé à l'arrière du Ronin-MX comme source d'alimentation pour votre caméra ou votre accessoire, assurezvous que l'énergie délivrée par le port P-TAP n'excède pas 3 A. N'utilisez pas le port d'alimentation accessoire P-TAP pour alimenter des caméras RED ou des accessoires nécessitant plus de 3 A, vous risqueriez d'endommager votre Ronin-MX.

Fixation de la caméra

Le Ronin-MX utilise une plaque de fixation ajustable qui permet de facilement équilibrer, installer et retirer la caméra. Le Ronin-MX a été testé avec les caméras suivantes. D'autres caméras similaires en terme de taille et de poids devraient également être compatibles.

Caméras compatibles

ARRI ALEXA Mini*	Canon 5D MK III	Panasonic GH3
Black Magic Cinema Camera*	Canon 6D	Panasonic GH4
Black Magic Pocket Cinema Camera	Canon 7D	RED EPIC*
Canon 1Dc	Canon C100	Sony Alpha 7 Series
Canon 5D MK II	Nikon D800	

* Doit être utilisée avec les accessoires de caméra dédiés. Pour en savoir plus, visitez la boutique officielle DJI (http://store.dji.com).

Conditions de taille pour la caméra

La profondeur maximale à partir du centre de gravité de la plaque de fixation de la caméra est de 120 mm. La hauteur maximale, à partir du dessus de la plaque de fixation, est de 130 mm. La largeur maximale est de 160 mm.

Avis • Assurez-vous que la caméra est éteinte pendant l'installation.

 Nous vous recommandons d'utiliser des câbles de connexion souples pour éviter de gêner les déplacements de la caméra.



Comment installer la caméra

- Attachez la caméra à la plaque de fixation et serrez les vis A, B, C ou D. Choisissez les bonnes vis et les bons orifices en fonction de la caméra que vous utilisez. Certaines caméras sont équipées de deux orifices pour trépieds. Si c'est le cas de votre caméra, veillez à bien utiliser les deux. Fixez la caméra aussi fermement que possible.
- 2. Installez le support d'objectif en le poussant légèrement vers le haut, afin d'appliquer une légère pression sur la lentille. Serrez ensuite les vis à serrage manuel.



- Les vis de caméra A et B sont uniquement compatibles avec les orifices de la plaque de fixation, les vis C et D sont uniquement compatibles avec les emplacements de la plaque de fixation. Assurez-vous de bien utiliser des vis 6,3 mm (1/4") ou 9,5 mm (3/8").
 - Le support d'objectif peut être installé vers l'extérieur ou l'intérieur selon le type de lentille utilisé.
 - Vérifiez l'alignement de la plaque de fixation et serrez la vis de fixation avant de serrer le support d'objectif.

Consens Pourquoi utiliser un support d'objectif ?

Certaines caméras sont équipées d'un système de fixation d'objectif très sécurisé, et certaines caméras comme les Canon 5D MK II et MK III ont des systèmes de fixation très fragiles. Le Ronin-MX permet d'équilibrer la caméra en un bloc unique. Si la caméra montée est équipée d'un système de fixation d'objectif fragile, le support d'objectif doit être utilisé. Un système de fixation d'objectif fragile pourrait causer des vibrations qui se répercuteront dans La lentille, ce qui fera trembler ces 2 éléments à deux fréquences différentes. Les oscillations qui en résultent seront transmises à la centrale à inertie (IMU), ce qui fera trembler la nacelle dans son intégralité. Si le support d'objectif est compatible, il est recommandé de l'utiliser à chaque fois. 3. Fixez la plaque de fixation supérieure au haut de la caméra avec le sabot puis, serrez les vis.



- 4. Avec la nacelle vers l'extérieur sur le trépied de réglage, faites glisser la plaque de fixation dans le récepteur jusqu'à entendre le cran de sécurité. Ajustez la position verticale de la barre transversale pour qu'elle touche la plaque de fixation supérieure de la caméra.
- 5. Lorsque la caméra semble droite, serrez la bride sur le côté au bas de la caméra ainsi que les poignées de verrouillage.



- ☞ conserus Vous pouvez ajuster la fermeté de la bride avec une clé Allen M3.
 - Les étapes ci-dessus sont adaptées à la majorité des caméras. Si vous montez une caméra RED ou ARRI, les accessoires appropriés doivent être utilisés.
- 6. Vous pouvez également tourner la plaque de fixation de la caméra de 180 degrés pour fixer la caméra à l'envers si nécessaire dans certaines configurations.



★ conserver la caméra peut se déplacer librement lorsqu'elle est orientée à 90 degrés vers le sol. Si le boîtier d'alimentation gêne les déplacements de la caméra après avoir vérifié l'équilibrage, essayez de fixer la caméra à l'envers.

Configuration de la poignée

La poignée personnalisable du Ronin-MX peut être retirée, si nécessaire. Desserrez les deux vis des poignées de contrôle où la poignée rejoint la nacelle, puis retirez les poignées de contrôle. Vous pouvez retirer un côté ou les deux côtés de la poignée. La configuration obtenue est illustrée ci-dessous.



Sources Vous pourriez avoir besoin de réduire la rigidité du moteur panoramique dans cette configuration.

Équilibrage

Pour obtenir les meilleures performances du Ronin-MX, l'équilibre est très important. Un équilibre précis est critique pour les séquences où le Ronin-MX sera soumis à des mouvements extrêmes (course, vélo, voitures, appareils volants, etc.). L'équilibre correct vous permettra également de bénéficier d'une meilleure autonomie. Trois axes doivent être équilibrés avant d'allumer le Ronin-MX et de configurer le logiciel.

- La caméra a besoin d'être totalement configurée, avec tous les accessoires et les câbles connectés, avant d'installer et d'équilibrer la caméra sur la nacelle. Si la caméra est équipée d'un bouchon d'objectif, assurez-vous de bien le retirer avant d'effectuer l'équilibrage.
 - Assurez-vous que le Ronin-MX et la caméra sont éteints pendant l'équilibrage de la caméra.

Étape 1 : Équilibrage de l'inclinaison verticale

Pour ajuster l'inclinaison verticale, vous devrez modifier la position verticale de la caméra. Ajustez la hauteur de la barre transversale pour équilibrer l'inclinaison verticale.

- Réglez l'axe d'inclinaison de manière à ce que la lentille de la caméra pointe vers le haut, puis desserrez les crochets de réglages verticaux ainsi que les poignées de verrouillage sur le dessus de la barre transversale.
- Faites doucement glisser la barre transversale de support de caméra vers l'avant ou l'arrière jusqu'à ce que la caméra pointe vers le haut.
- 3. Serrez les crochets et les poignées de verrouillage, puis faites tourner manuellement l'assemblage et simulez l'inclinaison, afin de vous assurer que rien n'entrave le moteur d'inclinaison. Lorsque l'équilibre vous convient, vous pouvez tourner la caméra vers n'importe quel angle d'inclinaison et elle restera dans cette position (tout en maintenant l'axe de roulis en position).



Avis Assurez-vous que les marques des mesures correspondent sur chacune des poignées verticales. Si elles ne correspondent pas, l'assemblage est peut-être décalé d'un côté, ce qui pourrait entraver les déplacements du moteur d'inclinaison.

Étape 2 : Équilibrage de l'axe de roulis

L'équilibrage de la caméra de gauche à droite sur l'axe de roulis est également requis. Une fois l'équilibre de roulis gauche/droite assuré, la caméra restera à niveau.

- 1. Desserrez les trois poignées de verrouillage pour faire glisser la caméra sur la plaque de fixation vers la gauche ou la droite.
- 2. Faites glisser la caméra vers la gauche ou la droite jusqu'à ce que l'axe de roulis reste à niveau.
- 3. Serrez les trois poignées de verrouillage pour fixer fermement la plaque.



- Lorsque vous ajustez la position d'équilibre de roulis de la caméra, desserrez uniquement les trois poignées de verrouillage de quelques tours pour faire glisser la base de la caméra. Ne desserrez pas trop les poignées de verrouillage.
 - La poignée de verrouillage peut être retirée et remise en place si un élément est obstrué.

Étape 3 : Équilibrage de l'axe d'inclinaison

- Desserrez la bride sur le côté de la base de la caméra et la poignée de verrouillage au centre de la barre transversale pour faire glisser la caméra et la plaque de fixation vers l'avant ou l'arrière.
- Faites glisser la caméra vers l'avant ou l'arrière jusqu'à ce que l'axe d'inclinaison reste à niveau. Il suffit de très légers ajustements pour obtenir l'équilibre.
- 3. Serrez la bride et la poignée de verrouillage pour fixer fermement la caméra et sa plaque de fixation. Lorsque l'équilibre de l'axe d'inclinaison nécessaire est obtenu, la caméra restera à niveau lorsque vous retirerez votre main (tout en maintenant l'axe de roulis en position).



Étape 4 : Équilibrage de l'axe panoramique

Pour équilibrer l'axe panoramique, vous devez l'ajuster en le faisant glisser.

- Ouvrez la bride [1] de l'axe panoramique et tournez la molette [2] pour faire glisser l'assemblage. Vérifiez si le Ronin-MX penche vers l'avant ou l'arrière. Faites tourner le Ronin-MX sur le trépied de manière à ce qu'un côté soit plus haut que l'autre. Si la partie avant penche, cela signifie que le Ronin-MX penche vers l'avant, il vous faudra ensuite faire glisser la nacelle vers l'arrière ou vers l'avant dans le cas contraire.
- Serrez la bride une fois que l'équilibrage vous convient. Lorsque le Ronin-MX est posé sur le trépied de réglage, essayez de le faire tourner. Si la caméra ne se balance pas, l'axe panoramique est correctement équilibré.



Réglage de roulis avancé

Dans le cas où la caméra serait trop légère par rapport à l'assemblage du moteur d'inclinaison, le réglage de roulis avancé peut être effectué en desserrant les vis indiquées et en poussant l'assemblage vers la droite ou la gauche.



Utilisation du Ronin-MX au sol

Réglages avec l'application DJI Assistant (ou DJI Ronin Assistant)

Après avoir équilibré la caméra, vous pouvez ajuster les paramètres avec l'application DJI Assistant (pour iOS) ou DJI Ronin Assistant (pour Android) et configurer votre Ronin-MX.

Téléchargement et installation

- Téléchargez l'application DJI Assistant. Pour la version iOS, recherchez « DJI Assistant » dans l'App Store, puis suivez les instructions d'installation. Recherchez « DJI Ronin » dans Google Play, puis suivez les instructions d'installation pour la version Android.
- Assurez-vous que le Bluetooth est bien activé sur votre appareil mobile et orientez la caméra de manière à la placer dans sa position d'utilisation habituelle (vers l'avant). Mettez votre Ronin-MX sous tension et lancez l'application DJI Assistant.
- Si vous utilisez l'application DJI Assistant pour la première fois, il vous sera demandé de créer un compte avec une adresse email valide.
- 4. Connectez votre appareil au Ronin-MX en suivant les instructions étape par étape dans l'application DJI Assistant. Une fois la connexion à la nacelle établie et que vous avez accès aux commandes principales, le menu Assistant s'affichera. Lorsque le voyant en haut de l'écran s'allume en vert fixe et que la lumière bleue clignote, la connexion est terminée. Le voyant LED vert du Ronin-MX s'allumera également.
- 5. L'activation est nécessaire lorsque vous utilisez le Ronin-MX pour la première fois, sinon la nacelle ne fonctionnera pas. Pour activer votre Ronin-MX, connectez votre appareil mobile à Internet, rendez-vous dans la page « More » de l'application DJI Assistant et appuyez sur le bouton « Activate ».
- Après avoir activé le Bluetooth sur votre appareil mobile, retournez dans l'application DJI Assistant pour vous connecter au Ronin-MX. Le Ronin-MX n'apparaitra pas dans la liste des périphériques Bluetooth de votre appareil mobile. Il peut uniquement être connecté via l'application DJI Assistant.
 - Les applications iOS et Android de DJI Assistant ont les mêmes fonctionnalités. Les captures d'écran de l'application DJI Assistant contenues dans ce manuel de l'utilisateur sont issues de la version iOS.

Paramètres de base

Le menu Assistant vous donne accès aux fonctionnalités les plus simples que vous pourriez souhaiter modifier lorsque vous recevrez votre Ronin-MX. Il s'agit également des fonctionnalités les plus utilisées pour les opérations standard. Vous pouvez ajuster tous ces paramètres dans le menu Assistant.

00 🕬	Mode: N/A		
🕻 Gimbal	Wizard		0
Configuration			
Stiffnes Pan Axis 55 Tilt Axis 45 Roll Axis 45	s Strength 40 40 40	Outfilter Co	ontrol 20 60 60
Camera Type		DSLR Ca	mera
Live Data			
	Power	Angle	
Pan	0	0	
Tit	0	0	
Roll	0	0	
·			
		Ő.	•••

O O IN Mode: N/A					
Pan SmoothTrack					
Tilt SmoothTrack					
Roll SmoothTrack					
SmoothTrack Adjustments					
Speed Deadband Accel Pan Axis 0 0 0 Tilt Axis 0 0 0 Roll Axis 0 0 0					
SmoothTrack Test					
Test Pan Speed					
Test Tilt Speed					
₩ ± № ···					

00 **
Pan Axis 0 0 0
Tilt Axis 0 0 0
Roll Axis 0 0 0
SmoothTrack Test
Test Pan Speed
Test Tilt Speed
Test Roll Speed
Control Speed Adjustment
Pan Tilt
Controller 40 15
Remote 15 15
Gimbal Control Viewer More

18 © 2016 DJI Tous droits réservés.

1. Type de caméra

Il est fortement recommandé de choisir un type de caméra (« Reflex numérique » (DSLR) ou « RED ») pour obtenir des performances optimales en terme de rigidité, puissance, filtre de sortie et contrôle.

2. Données en direct

Ces données correspondent à chaque axe de moteur. Si un axe de moteur indique une puissance supérieure à 10, cela signifie généralement que l'équilibrage mécanique de la caméra n'a pas été correctement ajusté. Avec un assemblage correctement équilibré, les données des axes de moteur seront toutes proches de 0, mais peuvent varier. L'information concernant l'angle indique l'angle actuel de chaque axe par rapport au centre.

3. Mode mallette

Lorsque le mode mallette est activé, le Ronin-MX s'affine et peut alors être tenu plus proche de votre corps. Lorsque le mode mallette est désactivé, la caméra du Ronin-MX pourra tourner même lorsque le Ronin-MX est incliné au-delà des limites de roulis habituelles.

4. Mode SmoothTrack

Lorsque le mode SmoothTrack est activé, le Ronin-MX peut être « manœuvré », selon l'axe désiré, par l'opérateur de la caméra. La vitesse de manœuvre/translation peut être ajustée pour chaque axe. Lorsque la barre supérieure du Ronin-MX est tournée vers la gauche ou la droite, la caméra suivra de manière fluide les commandes de l'utilisateur, et s'arrêtera à l'angle approprié. Dans le menu d'options de SmoothTrack, les paramètres pour l'axe panoramique, de roulis et d'inclinaison peuvent être ajustés indépendamment.

La vitesse déterminera la rapidité de déplacement de la caméra au moment de reproduire un mouvement panoramique/de roulis/d'inclinaison. Le paramètre de zone morte détermine l'amplitude de mouvement autorisée par la nacelle avant de suivre le mouvement panoramique/ de roulis/d'inclinaison. Le paramètre d'accélération détermine la précision de suivi du mouvement panoramique/d'inclinaison/de roulis par la caméra.

★ conserver subserver subserver

Vous pouvez essayer la vitesse de mouvement panoramique/d'inclinaison/de roulis SmoothTrack en appuyant sur le bouton Test. Pour éviter d'endommager la caméra, vérifiez bien que rien ne risque de la gêner avant de commencer le test.

5. Réglage de vitesse de contrôle

La vitesse de la radiocommande peut être paramétrée ici. Ce paramètre représente la vitesse maximale de l'axe panoramique et d'inclinaison lorsque les manches de la radiocommande sont inclinés au maximum dans n'importe quelle direction.

Réglages avancés

Les fonctionnalités plus avancées peuvent être paramétrées ici pour mieux correspondre à vos besoins.

Menu de nacelle

O O IN Mode:N/A Wizard Gimbal	oo≱∘ ≮Gimba) r il	Mode: N/A Motor		0
		Auto	Tune St	ability	
0,000 0	Configura	ation			
Motor SmoothTrack	Pan Axis Tilt Axis Roll Axis	Stiffness 55 45 45	Strength 40 40 40 40	Outfilter 0 0 0 0	Control 20 60 60
	Camera 1	уре		DSLR	Camera
	Live Data				
		Pan Tilt Roll	Power 0 0 0	Ang 0 0 0	gle
General Monager Maga	HH I©I	1	a line	Q	•••
O O ★ Gimbal SmoothTrack ⑦ SmoothTrack Mode Pan SmoothTrack The Consult Secult	O O 🗱 C Gimba Manual Ac Pan Axis) r I Ang Ijustmer	Mode: N/A I e Adjus nt	tment	0
	Tilt Axis				\bigcirc
	Trim				
Test Test Pan Speed Deadband Axis 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	Pan Axis Tilt Axis Roll Axis				Trim 0 0
T 1 1 1 1	忠	Ĺ,	5	Q	•••

1. Réglage moteur

Il est fortement recommandé de choisir un type de caméra (« Reflex numérique » (DSLR) ou « RED ») pour obtenir des performances optimales en terme de rigidité, puissance, filtre de sortie et contrôle.

Utilisez le bouton de réglage automatique de la stabilité uniquement si le Ronin-MX ne fonctionne pas de manière optimale après avoir renseigné le type de caméra. Le bouton de réglage automatique de la stabilité permet d'ajuster automatiquement la rigidité de chaque moteur (telle que relayée par les capteurs et interprétée par le Ronin-MX) pour obtenir un paramètre optimal.

Le paramètre de rigidité du moteur permet à l'utilisateur de régler la quantité de puissance appliquée par les moteurs lorsqu'ils réagissent à des mouvements et équilibrent les poids sur chaque axe. Plus le paramètre de rigidité est élevé, plus votre expérience sera agréable, veillez toutefois à ne pas causer de vibrations ou d'oscillations à la nacelle.

Sans causer de vibrations ou d'oscillations, (1) l'augmentation de la valeur de puissance réduira les erreurs de comportement de la nacelle ; (2) si la nacelle subit des vibrations à haute fréquence, augmentez la valeur de filtre de sortie, autrement cette valeur devrait être définie sur 0 ; (3) l'augmentation de la valeur de contrôle permettra de compenser les vibrations angulaires.

Veuillez ne pas ajuster les valeurs de puissance, filtre de sortie et contrôle à moins que vous ne soyez un utilisateur avancé.

2. Mode SmoothTrack

Référez-vous à la section Paramètres de base pour obtenir plus d'informations sur le mode SmoothTrack.

3. Réglage de l'angle

Activez l'ajustement manuel pour pouvoir ajuster les axes panoramiques et d'inclinaison manuellement lorsque le Ronin-MX est sous tension.

Le paramètre de compensation contrôle le niveau de compensation appliqué à chaque axe décentré. Par défaut, le paramètre pour le centre est 0°.

Menu de contrôle



1. Zone morte

Les paramètres de zones mortes de l'axe panoramique et d'inclinaison du contrôleur au pouce et de la radiocommande de l'opérateur à distance peuvent être paramétrés indépendamment. Plus la zone morte est élevée, plus il faudra incliner le manche pour que la nacelle reproduise le mouvement.

2. Vitesse maximale

La vitesse maximale est une fonctionnalité qui permet d'empêcher que le manche de contrôle ne suive une courbe de réponse linéaire, phénomène aussi appelé la courbe de croissance du niveau de réponse. Ceci signifie que les mouvements de la nacelle sur l'axe panoramique ou d'inclinaison ne sont pas directement proportionnels aux manipulations du manche de contrôle. Le niveau de réponse du manche de contrôle peut être ajusté pour correspondre à un peu moins de la première moitié de la course du manche de contrôle. La courbe exponentielle prédéfinie est calibrée selon la vitesse maximale renseignée.

Les vitesses maximales du contrôleur au pouce et des manches de contrôle de la radiocommande peuvent être paramétrées indépendamment.

Control Smoothing (Control Endpoint Adjustment) Pan Tilt Thumb 15 15 Controller 15 15 Controller 15 15 Controller 15 15 Test Test	00 **		
Control Charlos Control Charlos Control		Smoothing	0
moothing Adjustment Thumb Pan Tilt Thumb 15 15 Remote 15 15 Tilt Axis 0 Tilt Axis 0 Tilt Axis 0 Tilt Axis 0 Test Test Test Test Tilt En	Control	Smoothing	Ø
Pan Tit Toumb Controller Remote Operator 15 15 15 Tit Axis 0 Tit Axis 0 Tit Axis 0 Tit Axis 0 Tit Axis 0 Tit Axis 15 Tit Axis 15	Smoothing Ad	justment	
Thumb 1 and 1 for the controller of the controll		Pan	пн)
Controler Controler Coperator 15 15 15 15 15 15 15 15 15 15	Thumb	[15]	15
Operator 15 15 U Tit Axis 0 Test Test Pan End Test Tit Endp	Remote		<u> </u>
Test Pan End	Operator		
Test Test Pan End Test Tilt Endp			
Test Pan End Test Tilt Endp			
Test Tilt Endp			
lest lit Endp			
	111	1 6	
т I Б	Gimbal	Control Viewer	More

3. Lissage

Lorsque le manche de contrôle est relâché, le mouvement transmis à la nacelle sera plus fluide et plus lent si la valeur de lissage est élevée. Si la valeur de lissage est sur 0, le ralentissement sera transmis comme un arrêt soudain. Le contrôleur au pouce et les manches de contrôle de l'opérateur à distance peuvent être définis indépendamment. Le lissage de panoramique et d'inclinaison peuvent aussi être réglés indépendamment.

4. Point de terminaison

Les paramètres de point de terminaison d'axe de panoramique permettent de déterminer les points les plus éloignés de rotation vers la droite et la gauche de la nacelle lors des manipulations sur la radiocommande. Les points de terminaison d'axe panoramique peuvent être réglés indépendamment, pour les mouvements vers la gauche et vers la droite, lorsque vous utilisez une radiocommande ou un contrôleur au pouce.

Les paramètres de point de terminaison d'axe d'inclinaison permettent de déterminer les points les plus éloignés d'inclinaison de la nacelle vers le haut et le bas. Les points de terminaison d'axe d'inclinaison peuvent être réglés indépendamment, pour les mouvements vers le haut et le bas, lorsque vous utilisez une radiocommande ou un contrôleur au pouce.

Les points de terminaison d'axe de panoramique et d'inclinaison peuvent être essayés. Assurezvous que les mouvements de la caméra ne sont pas obstrués avant d'appuyer sur le bouton Test.

Si les paramètres de point de terminaison pour l'axe panoramique sont définis sur 0, cela signifie qu'il n'existe pas de points de terminaison pour l'axe panoramique. La nacelle tournera donc à 360 degrés en continu. Si le paramètre est défini sur 0, l'axe panoramique ne bougera pas lorsque vous appuierez sur le bouton d'essai des points de terminaison panoramique.

5. Canaux

Le voyant de canal fournit les données pendant la configuration de la radiocommande. Le panoramique, l'inclinaison et le roulis peuvent être assignés à n'importe quel manche de la radiocommande. Chaque axe peut aussi être inversé.

6. Réglages

Priorité radiocommande : Si les deux périphériques de contrôle envoient des commandes simultanément à la nacelle, le signal de la radiocommande sélectionnée sera prioritaire et contrôlera l'appareil à ce moment.

Réglage de vitesse panoramique/d'inclinaison à distance : appuyez pour choisir les paramètres combinés ou indépendants.

Préréglages de niveaux de vitesse : Ces préréglages vous permettront de changer la vitesse de SmoothTrack à distance. Si la radiocommande est en cours de fonctionnement, les préréglages de niveaux de vitesse pour SmoothTrack seront prioritaires par rapport aux paramètres de DJI Assistant. Une fois la radiocommande éteinte, les réglages SmoothTrack de DJI Assistant seront prioritaires.





Menu d'observation

Le menu d'observation affiche les données essentielles pour consulter en direct les données électroniques de la nacelle ainsi que les données des moteurs. La puissance est indiquée pour chaque axe. L'angle actuel de chaque axe est également indiqué. La tension de la batterie, la température des composants électroniques principaux et la durée d'utilisation peuvent également être consultés depuis ce menu.



0 0	8 Mode: N/A
	More (?)
$\left[\right]$	Handheld Car Mount Mode
	Briefcase Mode
×	Motor Kill
ita)	Roll Control
X	Internal Receiver
15	Camera Base Invert
°,	Auto Sleep >
X	Calibrate System >
Е	Banlace Test >
2	Restore Default Settings >
년 영 Gim	t L KA bal Control Viewer More

Menu d'informations supplémentaires

Mode portable/support voiture

Activez le mode support voiture lorsque vous utilisez le Ronin-MX sur une voiture ou sur une grue de prise de vue. Lorsque ce mode est activé, l'horizon ne penchera pas lorsque le véhicule effectue des virages à haute vitesse, la vidéo tentera de rester à niveau avec le véhicule. Assurezvous que le Ronin-MX est réglé sur le mode suspendu lorsque vous l'utilisez sur un véhicule et vérifiez que la nacelle fixée est parfaitement à niveau.

Mode mallette

Lorsque le mode mallette est activé, le Ronin-MX s'affine et peut alors être tenu plus proche de votre corps. Lorsque le mode mallette est désactivé, la caméra du Ronin-MX pourra tourner même lorsque le Ronin-MX est incliné au-delà des limites de roulis habituelles.

Arrêt d'urgence des moteurs

Lorsque la commande d'arrêt d'urgence des moteurs est activée, le Ronin-MX restera sous tension mais les moteurs seront éteints. Cela permettra d'effectuer un ajustement sur la nacelle ou la caméra sans l'éteindre complètement. Avant de désactiver l'arrêt d'urgence des moteurs, assurez-vous que la nacelle est en position de fonctionnement standard. La commande d'arrêt d'urgence des moteurs peut également être utilisée si l'opérateur de la nacelle a des difficultés à réaliser un ajustement mécanique rapide sur la nacelle ou la caméra.

Contrôle du roulis

Lorsque le contrôle du roulis est désactivé, le mouvement de l'axe de roulis ne peut pas être contrôlé par une radiocommande ou un contrôleur au pouce.

Récepteur interne

Lorsque le récepteur interne est désactivé, la nacelle ne peut pas être contrôlée par une radiocommande ou un contrôleur au pouce, et peut uniquement être contrôlée par d'autres appareils via la connexion D-Bus ou Lightbridge.

Support de caméra inversé

Activez cette fonctionnalité pour inverser la base de la caméra pour la monter à l'envers. Cela peut être utile lorsque le Ronin-MX est en mode vertical sur un véhicule, afin que la vidéo enregistrée reste droite.



La fonctionnalité d'inversion de la base de la caméra doit être activée lorsque la caméra est fixée à l'envers, sinon la nacelle tournera automatiquement pour retrouver sa position normale et cognera la lentille au démarrage. Cette fonctionnalité est activée par défaut.

Mise en veille automatique

Lorsque la mise en veille automatique est activée, ajustez l'axe de roulis du Ronin-MX à 75 degrés ou plus (comme illustré ci-dessous), et la nacelle éteindra la batterie intelligente ou les autres accessoires. Recentrez les axes d'inclinaison, panoramique et de roulis et placez-les à l'horizontale pour faire sortir la nacelle de sa veille.



Merenance N'ajustez pas la nacelle comme ci-dessus si la mise en veille automatique est désactivée, vous risqueriez d'endommager votre nacelle.

Système de calibration

Le système de calibration est à utiliser uniquement si vous remarquez un décalage sur un des axes. Pour calibrer le système, placez le Ronin-MX sur le trépied de réglage et assurez-vous qu'il est parfaitement stable. Assurez-vous que la caméra peut tourner à 90 degrés, avec la lentille pointée vers le sol, sans que des câbles de moniteurs n'obstruent le mouvement. Appuyez ensuite sur le bouton de calibration du système et laissez le processus se terminer avant de récupérer le Ronin-MX.

Ne touchez pas ou ne déplacez pas le Ronin-MX pendant la calibration.

Essai d'équilibre

Appuyez pour vérifier l'état d'équilibrage des axes d'inclinaison et de roulis. Assurez-vous qu'il n'y a pas d'obstacle avant de commencer l'essai d'équilibre.

Activation

L'activation est nécessaire lorsque vous utilisez votre Ronin-MX pour la première fois, sinon la nacelle ne fonctionnera pas. Pour activer votre Ronin-MX, connectez votre appareil mobile à Internet et appuyez sur le bouton « Activate ».

Rétablissement des réglages par défaut

Cela restaurera tous les paramètres qui peuvent être configurés via l'application DJI Assistant à la configuration d'usine.

Liste des appareils

Pour forcer l'application DJI Assistant à trouver le Ronin-MX, ouvrez la « Liste des appareils » et l'application cherchera les appareils Bluetooth reconnus.

Réglages avec le logiciel DJI Assistant pour Windows/Mac

Vous pouvez également régler le Ronin-MX et mettre à niveau le micrologiciel via le logiciel DJI Assistant pour Windows/Mac.

- Les paramètres de configuration de l'application DJI Assistant et du logiciel DJI Assistant pour Windows/Mac sont automatiquement synchronisés. Pas besoin de régler les paramètres dans l'application mobile et le logiciel pour ordinateur.
 - L'application DJI Assistant et le logiciel DJI Assistant pour Windows/MAC ne peuvent pas être connectés au même moment au Ronin-MX. Si vous utilisez l'application mobile, assurez-vous de bien déconnecter le câble Micro USB avant d'utiliser le logiciel pour ordinateur.

Installation du logiciel DJI Assistant pour Windows/MAC

Installation et utilisation sous Windows

- Téléchargez DJI WIN DRIVER INSTALLER à partir de la page produit du Ronin-MX sur DJI. com. Connectez le Ronin-MX à votre ordinateur via le câble USB fourni et assurez-vous que le Ronin-MX est sous tension avant d'installer DJI WIN DRIVER.
- 2. Téléchargez le programme d'installation de l'assistant correspondant sur DJI.com.
- 3. Double-cliquez sur le programme d'installation de l'assistant et suivez les étapes pour terminer l'installation.
- 4. Lancez l'assistant.
- 5. Mettez à niveau le micrologiciel ou configurez les paramètres à l'aide de l'assistant si nécessaire.

Is consent la programme d'installation de l'assistant est compatible avec Windows XP et versions ultérieures.

Installation et utilisation sous Mac OS X

- 1. Téléchargez le programme d'installation de l'assistant (.DMG) à partir de la page produit du Ronin-MX sur DJI.com.
- 2. Ouvrez le programme d'installation et suivez les étapes pour terminer l'installation.



 Si vous utilisez le Launchpad pour lancer DJI Assistant pour la première fois, Launchpad vous bloquera l'accès parce que DJI Assistant n'a pas été vérifié par Apple.



- 4. Localisez l'application de la nacelle via Finder, puis appuyez sur « Control » et cliquez sur l'icône (ou faites un clic droit si vous utilisez une souris). Choisissez d'ouvrir depuis le menu de raccourcis, puis cliquez sur Ouvrir dans la boite de dialogue pour ouvrir le programme.
- Après avoir lancé le programme pour la première fois, double-cliquez sur l'icône de l'application de la nacelle, comme d'habitude, pour lancer le programme avec Finder ou Launchpad.
- ✿ consers Le programme d'installation DMG est compatible avec Mac OS X 10.9 et versions ultérieures.
 - Les logiciels DJI Assistant sur Mac OS X et Windows sont identiques. Les captures d'écran de l'application DJI Assistant contenues dans ce manuel de l'utilisateur sont issues de la version Windows.

Réglages

Ajustez les paramètres des fonctionnalités suivantes avant d'utiliser le Ronin-MX : Le type de caméra, le mode mallette, SmoothTrack, et les paramètres de vitesse maximale.

Les attributions et fonctionnalités de chaque bouton dans l'application DJI Assistant et le logiciel DJI Assistant pour Windows/MAC sont identiques. Référez-vous à la section dédiée à l'application DJI Assistant pour plus d'informations.

De base



1. Nacelle

Moteur

De base : Chaque axe dispose de ses paramètres de rigidité et de compensation.

Avancé : Permet d'ajuster les données de puissance, de filtre de sortie et de contrôle. Veuillez ne pas modifier les valeurs par défaut à moins que vous ne soyez un utilisateur avancé.

Caméra : Choisissez le type de caméra pour obtenir la meilleure configuration de données en terme de rigidité, puissance, filtre de sortie et contrôle.

Données en direct : Ceci permet de surveiller les données des moteurs sur chaque axe. Mode mallette : Cochez la case pour activer le mode mallette.

Arrêt d'urgence des moteurs : Cochez la case pour activer l'arrêt d'urgence des moteurs.

Récepteur interne désactivé : Sélectionnez cette option pour éviter que la nacelle ne puisse être contrôlée par la radiocommande fournie ou le contrôleur au pouce en option. La nacelle peut alors uniquement être contrôlée par d'autres périphériques ou via une connexion D-Bus ou Lightbridge lorsque le récepteur est désactivé.

Support de caméra inversé : Sélectionnez cette option pour permettre l'inversion du support de caméra.

Mise en veille automatique : Cochez cette case pour activer la fonctionnalité de mise en veille automatique.

Contrôle de roulis à distance désactivé : Cochez cette case pour éviter que le mouvement de l'axe de roulis puisse être contrôlé par la radiocommande fournie ou le contrôleur au pouce en option.

Mode portable/support voiture : Sélectionnez le support voiture lorsque vous utilisez le Ronin-MX sur un véhicule ou sur une grue de prise de vue.

SmoothTrack : Cochez cette case pour activer SmoothTrack. Veuillez noter que l'axe panoramique et d'inclinaison peuvent être paramétrés indépendamment.

Les vitesses de SmoothTrack panoramique et d'inclinaison peuvent être essayées. Assurez-vous que rien ne gêne la caméra avant de commencer la procédure d'essai.

Réinitialisation de mot de passe : Si vous oubliez le mot de passe de connexion Bluetooth, cliquez ici pour le réinitialiser.

Menu d'observation : Le menu d'observation affiche les données principales pour surveiller les

composants électroniques du Ronin-MX et les données des moteurs. La puissance est indiquée pour chaque axe. L'angle actuel de chaque axe est également indiqué.

Essai d'équilibre : Cochez cette case pour vérifier l'équilibre des axes de roulis et d'inclinaison.

Réglage manuel : Activez l'ajustement manuel pour pouvoir ajuster les axes panoramiques et d'inclinaison manuellement lorsque le Ronin-MX est sous tension.

Système d'étalonnage : Le système d'étalonnage est à utiliser uniquement si vous remarquez un décalage sur un des axes. Pour calibrer le système, placez le Ronin-MX sur le trépied de réglage et assurez-vous qu'il est parfaitement stable.

Assurez-vous que la caméra peut tourner à 90 degrés, avec la lentille pointée vers le sol, sans que des câbles de moniteurs n'obstruent le mouvement. Cliquez ensuite sur le bouton de calibration du système et laissez le processus se terminer avant de récupérer le Ronin-MX. Ne déplacez pas le Ronin-MX pendant l'étalonnage.

Réglage automatique de stabilité : Le bouton de réglage automatique de la stabilité permet d'ajuster automatiquement les paramètres de rigidité de chaque moteur (tels que relayés par les capteurs et interprétés par le Ronin-MX).

Par défaut : Cliquez ici pour réinitialiser tous les paramètres par défaut.

* @ <i>i</i>		
Gimbal Control Channels	Battery	
Control	Deadband Maximum Speed	Smoothing
ust the values for deadband, maximum	Pan III Pan I	A Thumb Controller 0
red, smoothing, and speed toggle sets and configure the settings of stroller on this page.	Remote Operator 0 0 Remote Operator 0	0 Remote Operator 0 0
we cursor to each area for more details.	Pan Ads Left 0 Right 0 Test Up 0	Down 0 Test
	Settings Controller Priority	eed Topple Presets Page Till Roll
	Remote Operator Thumb Controller Fa	ast 0 0 0
	Pan/Tilt Remote Speed Adjustment N	formal 0 0 0
	Combined Independent Si	low 0 0 0
		Defend
		C/ENDUR

2. Contrôle

Les paramètres de zone morte, vitesse maximale et lissage du contrôleur au pouce et des manches de l'opérateur à distance peuvent être configurés indépendamment.

Point de terminaison : Les points de terminaison d'axe panoramique peuvent être réglés indépendamment, pour les mouvements vers la gauche et vers la droite, lorsque vous utilisez une radiocommande ou un contrôleur au pouce. Les points de terminaison d'axe d'inclinaison peuvent être réglés indépendamment, pour les mouvements vers le haut et le bas, lorsque vous utilisez une radiocommande ou un contrôleur au pouce.

Les points de terminaison d'axe panoramique et d'inclinaison peuvent être essayés. Assurezvous que les mouvements de la caméra ne sont pas obstrués avant d'appuyer sur les boutons d'essai.

Priorité radiocommande : Si les deux périphériques de contrôle envoient des commandes simultanément à la nacelle, le signal de la radiocommande sélectionnée sera prioritaire et contrôlera l'appareil à ce moment.

Réglage de vitesse panoramique/d'inclinaison à distance : Appuyez pour choisir les paramètres combinés ou indépendants.

Préréglages de niveaux de vitesse : Ces préréglages vous permettront de changer la vitesse de SmoothTrack à distance. Si vous éteignez la radiocommande, les préréglages de niveaux de vitesse pour SmoothTrack seront prioritaires par rapport aux paramètres de DJI Assistant. Une fois la radiocommande éteinte, les réglages SmoothTrack de DJI Assistant seront prioritaires.

3. Canaux

DJI - Assistant		English 🕶	-	×
Essic Upgrade info	Battery			
Channels Their is a channel indicator to provide foreflack during remote operator configuration. Pro, Ta and Roll can be reactifying to the other of the resolution and the target operator of the resolution of the target controlled axis: can also be reversed.	Channels CH 0	Tat x Roll x Pan x	Default	

Le voyant de canal fournit les données pendant la configuration de la radiocommande. Le mouvement panoramique, l'inclinaison et le roulis peuvent être assignés à n'importe quel manche de la radiocommande. Les axes contrôlés peuvent aussi être renversés.

4. Batterie

DJI - Assist	ant				English v	-	×
Desic	Upgrade	i Info					
Gimbal	Control	Channels	Dattery		_	_	
Oracidas el Basi	Battery		Current Status Voltage: Ou	urrent:			
Battery.			Battey Information Design Clagady: Full Clagady: Full Clagady: Precentage of Charge: Precentage of Charge: Temperature: Temperature:		1	-J	

Cette page fournit les informations importantes sur la batterie du Ronin-MX.

Mise à niveau

-Assi	stant					English 🕶	-
er Basic	Upgrade	<i>i</i> Info					
	Name	Loader	Hardware ID	Firmware	Upgrade		
	GCU	5000			No updates		
	IMU	2022	22.02	2007	No updates		
	Receiver	2022		2227	No updates		

Vous pouvez consulter les informations sur la dernière version du micrologiciel sur cette page. Mettez à niveau le micrologiciel en suivant les indications ci-dessous :

- 1. Connectez le Ronin-MX à votre ordinateur en utilisant le câble Micro USB et attendez que le voyant d'état de DJI Assistant clignote en bleu.
- 2. Cliquez sur « Upgrade ».
- 3. Attendez que le téléchargement soit terminé.
- 4. Cliquez une nouvelle fois sur « Upgrade », puis sur « Confirm ».
- 5. Éteignez le Ronin-MX, puis rallumez-le une fois la mise à niveau terminée.

Si vous procédez à la mise à niveau du Ronin-MX sur le Matrice 600, assurezvous de mettre le Matrice 600 hors tension ou de débrancher d'abord le câble CAN. Sinon, la mise à niveau échouera.

(© CONSELLS) • Assurez-vous que votre ordinateur est bien connecté à Internet.

- Fermez tous vos logiciels antivirus et vos pare-feu réseau.
- Assurez-vous que le Ronin-MX est bien allumé pendant la mise à niveau. N'éteignez pas le Ronin-MX tant que la mise à niveau n'est pas terminée.
- Ne déconnectez pas le câble USB pendant la mise à niveau.

Informations

DJI RONIN-MX	English v	-	×
-User Into -User Into Cerrent Login User: - Login	() new	sletter	1
Software Info Current version: No updates			
Uconse SN Current SN: Status:			
Input your new SN here: You can by (30) Imes Winte Reset	Activate		
© 2011-2016 D.I. Innovations. All Rights Reserved. OnLine Helio			

Le Ronin-MX doit être activé avant d'être utilisé pour la première fois. Cliquez sur le bouton d'activation pour activer votre Ronin-MX, sinon la nacelle ne fonctionnera pas.

Vous pouvez vérifier quelle version de DJI Assistant vous utilisez dans l'onglet Info.

Le numéro de série est un code d'autorisation à 32 chiffres utilisé pour activer certaines fonctionnalités. Le code d'autorisation de votre appareil a été entré après sa fabrication. Il vous sera peut-être demandé d'entrer un nouveau numéro de série après la mise à niveau. Remplissez le champ S/N, puis cliquez sur le bouton « Write ». Si vous entrez un numéro de série non valide plus de 30 reprises, le Ronin-MX sera verrouillé et vous devrez contacter l'assistance de DJI.

Fonctionnement de la radiocommande

Schéma de la radiocommande



- [1] Antenne
- [2] Poignée de transport
- [3] Molette gauche (réservé)
- [4] Commutateur 3 positions (MODE)
- [5] Commutateur 3 positions (FONCTION)
- [6] Manche droit



- [7] Manche gauche
- [8] Fixation pour sangle de cou
- [9] Bouton d'alimentation
- [10] Voyant d'alimentation
- [11] Indicateurs de niveau de batterie
- [12] Port de charge de batterie et port assistant RC (port Micro-USB)
- [13] Port réservé

Connexion de la radiocommande au Ronin-MX

- 1. Mettez le Ronin-MX sous tension.
- Appuyez une fois sur le bouton d'appairage (voir ci-dessous) du Ronin-MX. Le voyant LED du Ronin-MX clignotera en vert rapidement à ce moment.
- Faites glisser l'interrupteur d'alimentation vers la droite pour allumer la radiocommande. Si le voyant LED de la nacelle s'allume en vert sans clignoter, la radiocommande et le Ronin-MX ont été appairés avec succès.

Le processus d'appairage ne doit être fait qu'une seule fois, sauf si vous appuyez à nouveau sur le bouton d'appairage ou si le Ronin-MX doit être appairé à une autre radiocommande.



- Assurez-vous que la radiocommande a suffisamment de batterie avant de l'utiliser. Si vous entendez l'avertissement sonore de batterie faible, veuillez recharger la batterie dès que possible.
 - Chargez la batterie de la radiocommande avec le câble Micro USB. Utiliser le mauvais type de câble pour recharger pourrait endommager la batterie.
 - Éteignez la radiocommande avant de la recharger. Le voyant LED s'allume en vert fixe lorsque la batterie est complètement chargée.

Lorsque vous utilisez la radiocommande, assurez-vous que l'antenne est éloignée d'au moins 20 cm de l'opérateur.

État du voyant LED d'alimentation de la radiocommande

Voyant LED d'alimentation		Son	État de la radiocommande
<u> </u>	Vert fixe	Aucun	La radiocommande est entièrement chargée ou fonctionne normalement
	Rouge fixe	Aucun	Recharge en cours (la radiocommande est éteinte)
- XXX	Jaune fixe	Aucun	Erreur de calibration du manche de contrôle, recommencez la calibration
÷.	Rouge fixe	BBBBBB	Avertissement de sous-tension
- <u>R</u>	Clignote rapidement en rouge	BBBB	Avertissement de sous-tension critique
٠ <u>.</u>	Clignote lentement en rouge	BBB	Avertissement après 15 minutes d'inactivité. Il s'arrêtera à partir du moment ou vous commencerez à utiliser la radiocommande.

ta radiocommande s'éteindra automatiquement lorsque la batterie est en sous-tension.

État du voyant de niveau de batterie de la radiocommande

Les voyants de niveau de batterie indiquent l'état actuel de la batterie. Voici une description des voyants.

O : Le voyant LED est allumé et fixe ∅ : Le voyant LED clignote ○ : Le voyant LED est éteint

LED1	LED2	LED3	LED4	Niveau de batterie actuel
\bigcirc	\bigcirc	\bigcirc	\bigcirc	75 à 100 %
\bigcirc	\bigcirc	\bigcirc	0	50 à 75 %
\bigcirc	\bigcirc	0	0	25 à 50 %
0	0	0	0	12,5 à 25 %
к Ф	0	0	0	0 à 12,5 %
0	0	0	0	<0 %

Fonctionnalités de la radiocommande

 MODE : Le commutateur de mo	de est utilisé pour l'	activation de SmoothTrack.
En position 1 (), SmoothTr librement contrôler l'axe panora déterminée par le manche de co En position 2 (), SmoothTrac contrôler l'axe panoramique déterminée par le manche de co En position 3 (), SmoothT réinitialisera l'angle panoramique panoramique est relâché.	ack est désactivé mique et arrête et ontrôle panoramiqu k est activé. La rac et arrête et mai ontrôle panoramiqu Frack est activé. ue vers l'avant lors	 La radiocommande peut maintient la dernière position le. diocommande peut librement ntient la dernière position le. La nacelle réorientera et sque le manche de contrôle
FONCTION 1. Le commutateur de fonction s Il y a 3 choix possibles : Rapide peut être paramétrée dans l'app pour Windows/MAC. Position 1 • Rapide Positio 2. Activation de l'arrêt d'urgence Basculez au moins trois fois ra commutateur de fonction pour l'opération pour le désactiver. A standard d'utilisation avant de d'urgence des moteurs est util réaliser un ajustement mécanique	sert à sélectionner l a, normale et lente. blication DJI Assista on 2 • - Normale e des moteurs pidement entre les activer l'arrêt d'urg ssurez-vous que la e réactiver les mo e si l'opérateur de ue rapide sur la nac	a vitesse de SmoothTrack. La valeur de chaque vitesse ant ou le logiciel DJI Assistant Position 3 - Lente s positions 1 et 3 à l'aide du gence des moteurs. Répétez a caméra est bien en position teurs de la nacelle. L'arrêt la nacelle a des difficultés à celle ou la caméra.
Manche gauche (Paramètres horizontalement pour contrôler aucune utilité.	p ar défaut) : Dé l'axe de roulis. Les	placez le manche gauche mouvements verticaux n'ont
Manche droit (Paramètres par défaut) : Déplacez le manche droit horizontalement pour contrôler l'axe panoramique.		Manche droit (Paramètres par défaut) : Déplacez le manche droit verticalement pour contrôler l'axe d'inclinaison.

(© consers) Ces paramètres de manches peuvent être personnalisés via l'application DJI Assistant ou le logiciel pour Windows/MAC.

Modes de fonctionnement

Le Ronin-MX a trois modes de fonctionnement : Mode suspendu, vertical et mallette.

Mode suspendu

Le mode suspendu est le mode standard par défaut. Le Ronin-MX peut être utilisé dans ce mode sans aucun autre ajustement.



Mode vertical

Tournez la nacelle à 180 degrés vers l'avant et elle passera automatiquement en mode vertical. Vous pouvez également faire passer la nacelle en mode vertical avant de l'allumer. Le mode vertical est idéal pour fixer sur un véhicule ou pour des prises de vues de haut, puisqu'il vous permet de filmer de plus haut ou à hauteur de regard. Le mode vertical peut également être utilisé sans aucun autre ajustement. Ne tournez pas la nacelle vers le côté (gauche ou droit) pour faire passer la nacelle en mode vertical.



Mode mallette

Le mode mallette vous permet d'affiner et ainsi de tenir le Ronin-MX plus proche de votre corps. Pour utiliser le mode mallette, inclinez la nacelle à 90 ° vers la gauche ou la droite à la verticale sur l'axe de roulis. Vous pouvez désactiver le mode mallette via l'application DJI Assistant, dans le cas où le Ronin-MX ne sera jamais utilisé en mode mallette. En mode mallette, la radiocommande ne peut pas faire faire de mouvement panoramique, d'inclinaison ou de roulis à la nacelle.



Utilisation avec le Matrice 600

Montage du Ronin-MX sur le Matrice 600

Avant de monter le Ronin-MX sur un Matrice 600, assurez-vous que le Ronin-MX a bien été activé, que la caméra est correctement installée et que l'équilibrage est correct.

1. Retirez les caches du haut et du bas du châssis central ainsi que le kit de montage d'extension du Matrice 600.



 Connectez un des bouts du câble CAN fourni au port CAN1 du contrôleur principal du Matrice 600, puis tirez l'autre bout jusqu'à atteindre la prise de la structure centrale. Remettez ensuite en place les caches du haut et du bas du Matrice 600.



3. Ajustez la plaque de fixation anti-vibration du Ronin-MX, puis serrez les vis du connecteur.



4. Montez l'amortisseur de vibrations au bas du Matrice 600 avec la poignée de verrouillage vers l'avant, puis serrez les 12 vis anti-vibration fournies.





 Faites glisser la nacelle jusqu'aux connecteurs dédiés sur le dispositif anti-vibration, puis serrez la poignée lorsque vous entendez un « clic » indiquant que le verrou de sécurité est activé.



- 6. Connectez le câble CAN au port CAN2 sur le Ronin-MX.
- Utilisez le DJI SRW-60G pour transmettre la vidéo en HD sans fil pour ne pas gêner les déplacements sur l'axe panoramique du Ronin-MX. Consultez le manuel de l'utilisateur du SRW-60G pour obtenir de plus amples informations.
- Si vous n'utilisez pas le DJI SRW-60G, le contenu HD images peut également être transmis via le système aérien DJI Lightbridge 2 vers le port HDMI de la caméra.

	 Assurez-vous que le Ronin-MX est bien monté, qu'il tient bien en place et que toutes les connexions sont bien faites et ne gêneront pas les déplacements du Ronin-MX. Pour les utilisateurs du Matrice 600 et du Ronin-MX aux États-Unis, la Federal Communications Commission (FCC) interdit l'utilisation d'appareils non licenciés transmettant dans les fréquences 57-64 GHz sur les appareils volants ou les satellites. Le SRW-60G est un appareil non licencié fonctionnant sur la fréquence 57- 64 GHz.
AVIS	Veuillez noter que l'utilisation de câbles pour la transmission de la vidéo gênera l'axe de mouvement panoramique à certains angles. L'axe panoramique ne peut pas tourner à 360 degrés en continu.

Réglages de l'application DJI GO

Vous pouvez ajuster les paramètres du logiciel et configurer votre Ronin-MX en utilisant l'application DJI GO. Lancez l'application DJI GO et accédez au menu Camera View.



Définition du mode de sortie de l'application

Définissez le mode de sortie de l'application via l'application DJI GO pour afficher l'image de la caméra utilisée avec le Ronin-MX sur votre appareil mobile.

- 1. Appuyez sur HD II puis sur Désactiver Port EXT.
- Ajustez l'allocation de bande passante pour vous assurer que le pourcentage « HDMI » est supérieur à 0 %.
- 3. Définissez le mode de sortie de l'application sur HDMI.

Mode de fonctionnement de la nacelle

Appuyez sur Λ pour choisir le mode de fonctionnement désiré pour la nacelle : Mode suivi, mode vue subjective et mode libre.

Mode suivi : L'angle entre l'orientation de la nacelle et le nez de l'appareil reste toujours le même. Les axes de panoramique, d'inclinaison et de roulis peuvent être réglés indépendamment avec la radiocommande.

Mode vue subjective : La nacelle se synchronise avec les mouvements de l'appareil pour offrir une expérience de vol en vue subjective.

Mode libre : L'axe panoramique de la nacelle n'est pas aligné avec le nez de l'appareil. Les axes de panoramique, d'inclinaison et de roulis peuvent être réglés indépendamment avec la radiocommande.

(recoveres) L'axe panoramique du Ronin-MX pourra uniquement tourner à ±30 degrés si le train d'atterrissage du Matrice 600 est abaissé.

Gimbal Settings (Réglages de la nacelle)

Appuyez sur $\mathbf{b}_{\mathbf{a}\mathbf{l}\mathbf{l}}$ > **o** pour configurer la nacelle.

(@ consens) Les attributions et fonctionnalités de chaque bouton des applications DJI GO et DJI Assistant sont identiques, veuillez vous référer à la section sur l'application DJI Assistant pour plus de détails.

Type de caméra

Il est recommandé de choisir « Reflex numérique » (DSLR) ou caméra RED selon le type de caméra fixé pour bénéficier des meilleurs réglages de rigidité, puissance, filtre de sortie et contrôle.

Les paramètres par défaut de rigidité, puissance, filtre de sortie et contrôle sont complexes et ne doivent pas être ajustés à moins que vous soyez un utilisateur avancé.

Réglage du roulis de la nacelle

Appuyez pour régler le roulis de la nacelle si vous remarquez que l'axe de roulis n'est pas à niveau.

Réglages SmoothTrack

La zone morte et la vitesse peuvent se régler indépendamment pour les axes panoramique et d'inclinaison.

Réglages de la radiocommande

Zone morte, vitesse maximale et lissage peuvent être réglés indépendamment pour le contrôle de l'axe panoramique et d'inclinaison.

Réglages de point de terminaison

Les points de terminaison des axes de panoramique et d'inclinaison peuvent être ajustés pour définir l'angle maximum gauche/droite ou haut/bas.

Support de caméra inversé

Appuyez pour permettre au support de caméra sur la nacelle d'être inversé.

✿ conserved a caméra est fixée à l'envers, activez la fonctionnalité d'inversement d'image en appuyant sur HD ...II > Retourner l'image pour obtenir du contenu dans le bon sens.

Arrêt d'urgence des moteurs

Lorsque la commande d'arrêt d'urgence des moteurs est activée, le Ronin-MX reste sous tension même si les moteurs sont éteints. Cela permet d'effectuer un ajustement sur la nacelle ou la caméra sans devoir l'éteindre complètement. Avant de désactiver l'arrêt d'urgence des moteurs, assurez-vous que la nacelle est en position de fonctionnement standard.

▲Nactivez pas l'arrêt d'urgence des moteurs en vol.

Calibration de la nacelle

Calibrez la nacelle uniquement si les axes du Ronin-MX ne sont pas à niveau.

Placez l'appareil sur une surface plane avant de commencer la calibration. Le Ronin-MX sera éteint et rallumé automatiquement lorsque la calibration sera terminée. Observez la position de l'axe de roulis et recalibrez-la si l'axe de roulis n'est pas à niveau.

Assurez-vous que rien n'obstrue les mouvements de la nacelle pendant la calibration.

Essai d'équilibre

Appuyez pour vérifier l'état d'équilibrage des axes d'inclinaison et de la nacelle. Assurez-vous que rien n'obstrue les mouvements de la nacelle.

Paramètres par défaut

Appuyez pour rétablir les réglages par défaut de la nacelle.

Fonctionnement de la radiocommande

Radiocommande unique

Le Ronin-MX peut être complètement contrôlé par la radiocommande du Matrice 600 plutôt que d'utiliser celle du Ronin-MX.

Ajustez l'inclinaison et le panoramique du Ronin-MX en utilisant la molette de nacelle sur la radiocommande. (Configurez les boutons C1 et C2 en suivant les instructions affichées dans DJI GO.)



Deux radiocommandes

Le fonctionnement de la radiocommande principale ne change pas. Appuyez sur $\frac{1}{20}$, $\frac{1}{10}$ pour terminer de régler les « paramètres de la radiocommande » secondaire selon les conseils affichés dans l'application DJI GO.

Ajout d'un émetteur/récepteur d'un autre fabricant

Le Ronin-MX est compatible avec des transmetteurs/récepteurs d'autres fabricants, comme le D-Bus. Connectez le transmetteur via le port intégré (référez-vous au tableau Ronin-MX pour connaître l'emplacement du port D-Bus).

Maintenance

L'image ci-dessous montre la configuration recommandée pour transporter le Ronin-MX avec le trépied de réglage. À l'aide des sangles en velcro, maintenez fermement le Ronin-MX en position, comme illustré. Assurez-vous de retirer les sangles avant de remettre sous tension le Ronin-MX.



Le Ronin-MX est une machine très précise et non résistante à l'eau. Conservez-le à l'abri du sable et de la poussière pendant l'utilisation. Après utilisation, nous vous conseillons d'essuyer le Ronin-MX à l'aide d'un chiffon sec et doux. Ne vaporisez jamais de liquide de nettoyage sur le Ronin-MX.

Dépannage

	Problème	Solution
1	Les moteurs semblent faibles	Après avoir équilibré la caméra, lancez l'application mobile ou le logiciel DJI Assistant pour Windows/MAC et sélectionnez le type de caméra.
2	La nacelle vibre, même après avoir sélectionné le type de caméra	 Vérifiez que toutes les poignées sont bien serrées, y compris la poignée de moteur panoramique. Vérifiez que la vis de caméra est bien serrée. Appuyez sur la plaque de la caméra pour vous assurer qu'elle est bien fermement maintenue en place sur le support de caméra de la nacelle. Vérifiez que le support d'objectif a bien été installé. Lorsque vous utilisez une caméra RED, assurez- vous que le Ronin Intelligent Power Distributor et que la batterie intelligente 844297-4 350 mAh-15,2 V ont été correctement installés. Si le Ronin Intelligent Power Distributor n'est pas correctement installé ou si vous utilisez une autre batterie comme source d'alimentation pour une caméra RED, la nacelle se mettra à vibrer. Assurez-vous de sélectionner le bon type de caméra pour la caméra installée : Caméra RED doit être sélectionné pour les caméras RED ou de poids similaire, Sans miroir doit être sélectionné pour les caméras Panasonic GH4 et autres de poids similaire, Reflex numérique doit être sélectionné pour le Canon 5D Mark III ou les caméras de poids similaire. Si la nacelle vibre lorsque vous utilisez un réglage de la caméra prédéfini, identifiez l'axe qui vibre sur la nacelle, puis réduisez la valeur de rigidité en conséquence. Si le problème persiste, essayez d'augmenter la valeur de filtre de sortie.
3	Mon Ronin-MX semble dévier	Placez le Ronin-MX sur le trépied de réglage et ouvrez l'application DJI Assistant ou le logiciel DJI Assistant pour Windows/MAC. Appuyez/cliquez ensuite sur le bouton de calibration du système et laissez le processus se terminer avant de récupérer le Ronin-MX.
4	SmoothTrack ne fonctionne pas	 Allumez la radiocommande et vérifiez que le commutateur de MODE n'est pas sur la position 1 (la plus haute). Vérifiez si SmoothTrack est désactivé via l'application DJI Assistant ou le logiciel DJI Assistant pour Windows/MAC. Vérifiez que la zone morte de SmoothTrack n'est pas réglée sur une valeur trop élevée. Si c'est le cas, réduisez la valeur de la zone morte dans le menu SmoothTrack.

5	Les moteurs semblent faibles d'un coup après avoir correctement fonctionné pendant un moment	Cela peut être dû à la température élevée des moteurs. Si une surchauffe est détectée dans un des moteurs, la nacelle entrera en mode protection. Éteignez la nacelle pendant un certain temps, puis redémarrez-la lorsque les moteurs ont refroidi.
6	Mot de passe Bluetooth oublié	Connectez le Ronin-MX au logiciel DJI Assistant pour Windows/MAC et cliquez sur le bouton « Reset Password » pour le réinitialiser.
7	La vidéo semble trembler dans le sens horizontal ou vertical lorsque vous utilisez le Ronin-MX au sol.	La vitesse SmoothTrack est trop élevée ou la zone morte SmoothTrack est trop faible. Diminuez la vitesse SmoothTrack ou augmentez la valeur de zone morte.
8	La vidéo semble trembler en cas d'utilisation dans les airs	Identifiez l'axe qui vibre sur la nacelle et réduisez la valeur de rigidité ou de contrôle jusqu'à l'arrêt des vibrations. Pour identifier quel axe de la nacelle vibre : 1) Touchez la lentille de la caméra, 2) Sur une surface régulière, inclinez le Matrice 600 vers l'avant, vers l'arrière, vers la gauche et vers la droite, ou 3) Appuyez ou tapotez sur les bras du Matrice 600.
9	La vidéo semble bouger légèrement, dans le sens horizontal ou vertical, lorsque vous utilisez une caméra RED ou une caméra plus lourde dans les airs	Essayez d'augmenter la valeur de rigidité jusqu'au point précédant la vibration de la nacelle. Une fois le Matrice 600 sous tension et posé sur une surface régulière, inclinez-le vers l'avant, vers l'arrière, vers la gauche et vers la droite tout en vérifiant si la nacelle vibre.
10	L'axe de roulis commence à dériver après l'installation du Ronin-MX sur le Matrice 600	Pour calibrer la nacelle, accédez à DJI GO > Réglages de la nacelle > Calibration de la nacelle. Assurez-vous que le Matrice 600 se trouve sur une surface stable et régulière.
11	Si vos vidéos tremblent	Lorsque vous filmez en 30 ips ou en 24 ips, essayez de conserver une vitesse d'obturation équivalant au double de votre fréquence d'image afin d'éviter les tremblements dans vos vidéos. Pour 30 ips, la vitesse d'obturation doit être de 1/60. Pour 24 ips, elle doit être de 1/48, ou de 1/50 si 1/48 n'est pas disponible sur votre reflex numérique. Les caméras professionnelles doivent utiliser un angle d'obturation de 180 degrés. Si vous ne parvenez pas à obtenir ces vitesses d'obturation, vous devez appliquer un filtre ND à votre lentille.

Caractéristiques techniques

Général			
Fonctions intégrées	 Modes de fonctionnement Mode suspendu Mode vertical Mode mallette Mode aérien Mode grue de prise de vues ou sur câble Module IMU autonome intégré Module IMU autonome intégré servomoteurs de nacelle avec encodeurs 	 Module Bluetooth Connexion USB Récepteur 2,4 GHz Capteur de température Processeur DSP de pointe 32 bits DJI Récepteur D-Bus Pris en charge 	
Périphérique			
Dimension du plateau caméra	Profondeur maximale à partir du cen plaque de support de la caméra : 12 Hauteur maximale à partir du haut de de la caméra : 130 mm. Largeur maximale : 160 mm	tre de gravité de la 0 mm. e la plaque de support	
Ports d'alimentation des accessoires	P-Tap 12 V régulé x 2 USB 500 mW x 1 DJI Lightbridge x 1		
Alimentation électrique de l'unité de contrôle de la nacelle	électrique de trôle de la Intelligent Battery : 423496-1580 mAh-14,4 V		
Connectique	Radiocommande 2,4 GHz Bluetooth 4.0 USB 2.0		
Configuration minimale pour l'assistant Windows/MAC	Windows XP ou version supérieure Mac OS X 10.9 ou version supérieure	e	
Configuration minimale requise pour l'assistant mobile iOS 7.1 (ou version ultérieure) Android 4.3 (ou version ultérieure)			
Caractéristiques mécaniques	et électriques		
Courant statique : 300 mA (16 V) Courant de fonctionnement Courant dynamique : 600 mA (16 V) Courant du moteur verrouillé : 10 A max. (16 V)) max. (16 V)	
Température de fonctionnement	empérature de De -15 à 50° C (5 à 122° F)		
Poids	Avec la poignée : 2,77 kg (6,11 lb) Avec le dispositif anti-vibration : 2,15	kg (4,74 lb)	
Dimensions	Sans la poignée : 280 x 370 x 340 mm (lxPxH) Avec la poignée : 560 x 370 x 440 mm (lxPxH)		

Performances de fonctionnement	
Charge maximale (Valeur de référence)	4,5 kg (10 lb)
Plage de vibration angulaire	±0,02°
Vitesse maximale de rotation contrôlée	Axe panoramique : 200°/s Axe d'inclinaison : 100°/s Axe de roulis : 30°/s
Plage de point de terminaison mécanique	Commande de l'axe panoramique : Rotation à 360° continue Commande de l'axe d'inclinaison : De +270° à -150° Commande de l'axe de roulis : $\pm 110°$
Plage de rotation contrôlée	Commande de l'axe panoramique : Rotation à 360° continue Commande de l'axe d'inclinaison : De +45° à -135° Commande de l'axe de roulis : ± 25°

Avis de conformité

Avis de conformité FCC

This device complies with Part 15 of the FCC Rules. Operation is subject to the following two conditions: (1) This device may not cause harmful interference, and (2) This device must accept any interference received, including interference that may cause undesired operation. Any changes or modifications not expressly approved by the party responsible for compliance could void the user's authority to operate the equipment.

This equipment has been tested and found to comply with the limits for a Class B digital device, pursuant to part 15 of the FCC Rules. These limits are designed to provide reasonable protection against harmful interference in a residential installation. This equipment generates, uses and can radiate radio frequency energy and, if not installed and used in accordance with the instructions, may cause harmful interference to radio communications. However, there is no guarantee that interference will not occur in a particular installation. If this equipment does cause harmful interference to radio or television reception, which can be determined by turning the equipment off and on, the user is encouraged to try to correct the interference by one or more of the following measures:

- Reorient or relocate the receiving antenna.
- Increase the separation between the equipment and receiver.
- Connect the equipment into an outlet on a circuit different from that to which the receiver is connected.
- Consult the dealer or an experienced radio/TV technician for help.

Informations relatives à l'exposition aux radiofréquences

This equipment complies with FCC radiation exposure limits set forth for an uncontrolled environment. In order to avoid the possibility of exceeding the FCC radio frequency exposure limits, human proximity to the antenna shall not be less than 20cm during normal operation.

Avertissement relatif aux normes RSS d'IC

This device complies with Industry Canada licence-exempt RSS standard (s). Operation is subject to the following two conditions: (1) this device may not cause interference, and (2) this device must accept any interference, including interference that may cause undesired operation of the device.

Le présent appareil est conforme aux CNR d'Industrie Canada applicables aux appareils radio exempts de licence.

L'exploitation est autorisée aux deux conditions suivantes:

(1) l'appareil ne doit pas produire de brouillage, et

(2) l'utilisateur de l'appareil doit accepter tout brouillage radioélectrique subi, même si le brouillage est susceptible d'en compromettre le fonctionnement.

IC Radiation Exposure Statement:

This equipment complies with IC RF radiation exposure limits set forth for an uncontrolled environment. This transmitter must not be co-located or operating in conjunction with any other antenna or transmitter.

This equipment should be installed and operated with minimum distance 20cm between the radiator& your body.

Any Changes or modifications not expressly approved by the party responsible for compliance could void the user's authority to operate the equipment.

Message d'avertissement de la KCC

"해당무선설비는 운용 중 전파혼신 가능성이 있으므로 인명안전과 관련된 서비스는 할 수 없습니다 ." "해당 무선설비는 운용 중 전파혼신 가능성이 있음"

Message d'avertissement de la NCC

低功率電波輻射性電機管理辦法

第十二條 經型式認證合格之低功率射頻電機, 非經許可, 公司、商號或使用者均不得擅自變更頻率、 加大功率或變更原設計之特性及功能。

第十四條 低功率射頻電機之使用不得影響飛航安全及干擾合法通信;經發現有干擾現象時,應改 善至無干擾時方得繼續使用。前項合法通信,指依電信法規定作業之無線電通信。低功率射頻電 機須忍受合法通信或工業、科學及醫療用電波輻射性電機設備之干擾。

Déclaration de conformité UE

SZ DJI TECHNOLOGY CO., LTD. hereby declares that this device is in compliance with the essential requirements and other relevant provisions of the R&TTE Directive.

A copy of the EU Declaration of Conformity is available online at www.dji.com/euro-compliance



EU contact address

DJI GmbH, Industrie Strasse. 12, 97618, Niederlauer, Germany

Contenu sujet à modifications.

Téléchargez la dernière version à l'adresse http://www.dji.com/product/ronin-mx/info#downloads





RONIN™ est une marque commerciale de DJI. Copyright © 2016 DJI Tous droits réservés.