Bonjour,

Dans un premier temps, si ce n'est déjà fait, installez la nacelle sur votre drone. Elle doit être fixée horizontalement et l'objectif de la caméra doit être pointé vers l'avant (dans le même sens que le nez du drone).

Une fois la caméra installée sur la nacelle, celle-ci doit être à peu près de niveau (elle ne doit pas penchée ni d'un côté ni vers l'avant ou l'arrière, la caméra doit restée neutre sur sa position), sinon risque de fatigue des moteurs Tilt et Roll et difficulté de stabilisation.

Tension de fonctionnement 7,4 V à 14,8V - 3S recommandée.

Attention, après montage de la nacelle et des accessoires, de vérifier le centrage du multirotor.

Pour la commande de l'inclinaison de la nacelle, il faut affecter un interrupteur ou une commande proportionnelle à un canal disponible sur le récepteur (dans le schéma ci-dessous j'ai pris le canal 8) puis effectuer le branchement comme ci-dessous.

Important : avant la mise en service, la caméra doit être impérativement montée sur la nacelle.

Nota :

Cette nacelle est autonome, elle est équipée d'un contrôleur avec gyroscope. Par défaut, à la mise en route du drone, elle se stabilisera automatiquement.

Elle ne doit pas être raccordée au contrôleur de vol Tarot ZYX-M.

En conséquence le réglage de cette nacelle est indépendant de l'assistant logiciel du contrôleur de vol ZYX-M.

Il faut, pour procéder aux réglages, le logiciel ZYX-BMGC version 1 ou version 1.5 accessible avec le lien ci-dessous :

https://www.dropbox.com/sh/z6o06vu45nh192x/AAAV1aNCB0RhAmdOikIa6Uu_a?dl=0

Après sa mise en route, attendre la fin de l'initialisation avant de bouger le multirotor.

Ci-joint lien vidéo explicatif pour le réglage de la nacelle avec le logiciel :
https://www.youtube.com/watch?v=_qM2QrMymQ0

Exemple schéma de branchement Tarot ZYX-M / OSD Tarot / Emetteur vidéo / Nacelle Tarot T-2D :

