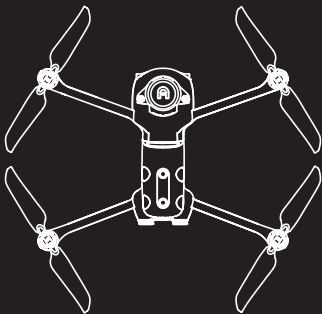


クイックガイド

EVO II シリーズ



AUTEL
ROBOTICS

目次

1. EVO II RTKシリーズについて	1
2. 飛行LED表示	4
3. リモコン	5
4. 機体とリモコンの充電	6
5. アプリAutel Explorer™ のインストール	7
6. 機体の準備	7
7. 新しいプロペラの装着	8
8. リモコンの準備	9
9. パワーアップ	10
10. 離陸	10
11. コマンドスティックのコントロール(モード2)	11

1. EVO II RTKシリーズについて

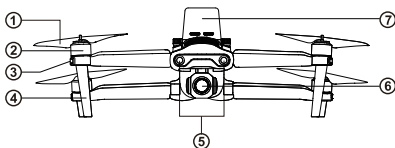
EVO II RTKシリーズを手にとると、かつてなかったような探検、発見、創造ができます。

EVO II RTKシリーズには、障害物の回避、インテリジェント飛行モードのような高度な機能があるだけでなく、最高速度時速45マイル(72キロメートル)、飛行時間36分、飛行距離5.6マイル(9キロメートル)といったハイテクの力も備えています。

しかし、飛行性能はほんの始まりです。EVO II RTKシリーズの安定化3軸カメラはが可能で、ライブ映像は最高縦方向ドット数1080p(ピクセル)でお手持ちのモバイル端末またはリモコン内蔵のOLED(有機ELディスプレイ)画面で観ることができます。

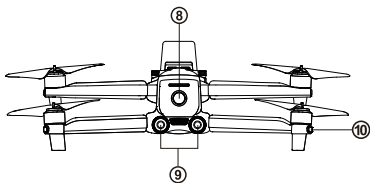
⚠ 重要:

初めての飛行を始める前に、利用可能な参考文書をすべてお読みください。責任を持って機体进行操作しなければ、傷害や損害につながり、保証が適用できなくなるおそれがあります。



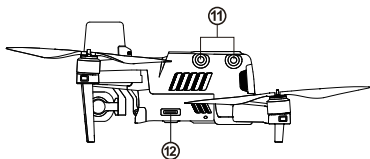
正面図

- | | |
|------------|---------------|
| ① プロペラ | ⑤ 正面LEDインジケータ |
| ② モータ | ⑥ カメラ用ジンバル |
| ③ 前方視覚システム | ⑦ RTKモジュール |
| ④ 着陸装置 | |



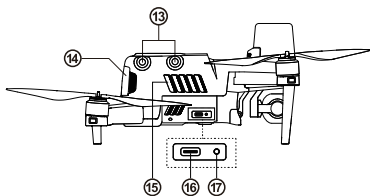
後面図

- ⑧ 電源スイッチ ⑨ 後面LEDインジケータ
 ⑩ 後方視覚システム



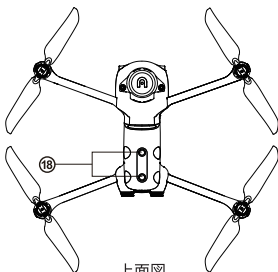
左側面図

- ⑪ 左側視覚システム ⑫ SDカードスロット



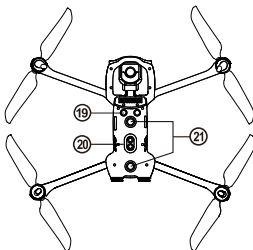
右側面図

- ⑬ 右側視覚システム
- ⑭ 機体バッテリー
- ⑮ ファン排気口
- ⑯ マイクロUSBポート
- ⑰ リモコンのペアリングボタン／ペアリングインジケータ



上面図

- ⑰ 上部視覚システム



下面図

- ⑱ 超音波センサ
- ⑳ 下方視覚照明LED
- ㉑ 下方視覚システム

2. 飛行LED表示

LEDインジケータは機体の各アームの先端にあります。正面のLEDは、赤色に点灯し、それによって機首の方向がわかります。後面のLEDは、機体の現在の飛行状態を表示しています。以下の表は、各状態インジケータの意味を示しています。

インジケータキー

遅い点滅：2秒に1回の割合で点滅

速い点滅：1秒に2回の割合で点滅

二重点滅：2回点滅し、ポーズを置いてからまた点滅

交互点滅：異なる色で交互に点滅

色キー

R 赤

Y 緑

G 黄色

飛行LEDインジケータの状態の定義

正常な状態

RGY-交互点滅	システムの自己診断が起動
YG-交互点滅	機体はウォームアップ中
G-遅い点滅	機体はGPSモード中

警告

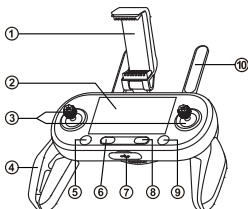
Y-速い点滅	機体とリモコンとが接続されていない
R-遅い点滅	バッテリーの残量が少なくなっている警告
R-速い点滅	バッテリーの残量が少なくなりすぎている警告
R-点灯	重大問題-IMU(慣性計測装置)のエラー
RY-交互点滅	コンパスが異常、キャリブレーションが必要、磁気探知器が干渉、コンパスのキャリブレーションが必要
Y-速い点滅	コンパスのキャリブレーションの準備が完了、機体がキャリブレーション中
G-点灯	キャリブレーションが正常に終了
R-点灯	キャリブレーションに失敗

ジェスチャー操作のコマンド

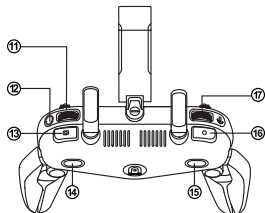
R-速い点滅

ジェスチャー操作のコマンドを受信

3. リモコン



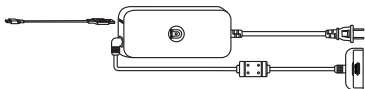
- | | |
|--------------|--|
| ① モバイル端末ホルダー | 調整可能な180°の視野角により、最高の視聴効果を実現 |
| ② 飛行情報パネル | 飛行状態、警告メッセージ、ライブ配信動画を表示 |
| ③ コマンドスティック | 機体の方向と動きをコントロール |
| ④ ハンドグリップ | 折りたたんでコンパクトに収納可能 |
| ⑤ 離陸・着陸ボタン | 機体の離陸・着陸を命令 |
| ⑥ 電源スイッチ | 2秒間長押しするとリモコン |
| ⑦ USBポート | 充電用、モバイル端末の接続用 |
| ⑧ ポーズボタン | 機体の自律飛行を一時中止してその場でホバリング、あるいは自律飛行を再開することを命令 |
| ⑨ 帰還ボタン | 機体の出発地点への帰還を命令 |
| ⑩ アンテナ | 機体と2.4 GHz / 5.7 GHzで交信 |



- ⑪ 画面ナビゲーションダイヤル OLED画面をスクロール
- ⑫ 画面ナビゲーションボタン モバイル端末の接続を外して、このボタンを1秒間長押しすると、リモコンの画像送信画面のON/OFF
- ⑬ シャッターボタン 写真を撮る。バーストモードをONにすると、数個の画像が1回ボタンを押すだけで撮影できる。詳しくは、アプリケーションマニュアルを参照
- ⑭ Aボタン アプリAutel Explorer™を使って機能を設定
- ⑮ Bボタン アプリAutel Explorer™を使って機能を設定
- ⑯ 録画ボタン 映像の録画を開始・停止
- ⑰ ジンバルピッチダイヤル カメラジンバルのピッチ角をコントロール

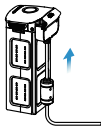
4. 機体とリモコンの充電

機体のバッテリーとリモコンは、付属の充電器を使って同時に充電できます。



1) 機体バッテリー: 充電コネクタをバッテリーの充電ポートに差し込みます。

2) リモコン: USBポートの保護カバーを外し、付属の充電ケーブルを差し込みます。



注記:

- 飛行の前にはいつも機体とリモコンをフル充電してください。
- 機体バッテリーのフル充電には約1時間30分かかり、リモコンのフル充電には3時間かかります。



5. アプリAutel Explorer™ のインストール

アプリAutel Explorer™ はライブ配信を行い、モバイル端末での飛行とカメラのコントロール機能を高めることができます。接続には、以下の手順に従ってください。

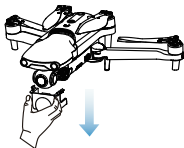
1. アップルストアかグーグルプレイから「Autel Explorer」を検索し、モバイル端末のEVOにアプリをインストールします。
2. モバイル端末のアプリを立ち上げます。
3. 画面上のプロンプトに従ってモバイル端末リモコンに接続します。



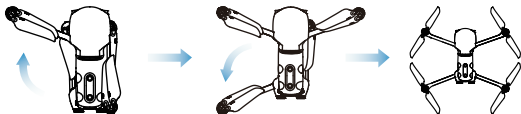
注記:Autel Explorer™ は、iOS 9.0以降、およびアンドロイド4.4以降をサポートします。

6. 機体の準備

1) ジンバルホルダーを取り外します。



2) アームとプロペラを広げます。



△ **重要** 折りたたむ前に機体の電源をOFFにします。最初にリアアームとプロペラを、次にフロントアームを折りたたみます。(訳注: 折りたたむのではなく広げる場合の注意事項だと思います)

7. 新しいプロペラの装着

プロペラは機体に装着されるので、プロペラを装着し直す場合は以下の手順で行います。プロペラは、損傷がないものをしっかりと装着しなければなりません。白で色分けされたプロペラは、白で色分けされたモータと対にします。

•プロペラの装着





- 1) 機体の電源がOFFになっていることを確認します。
- 2) プロペラを選び、モーターと組み合わせます。
- 3) 各プロペラをしっかり押さえつけて、ロックがかかる方向に回して、プロペラを確実に装着します。

•プロペラの取り外し

- 1) 機体の電源をOFFにします。
- 2) 各プロペラをしっかり押さえつけて、ロックが外れる方向に回して、プロペラを取り外します。



説明

-  ロックがかかる方向: プロペラを矢印の方向に回して締めます。
-  ロックが外れる方向: プロペラを矢印の方向に回して緩めます。
-  黒で色分けされたプロペラは、黒で色分けされたモータと対にします。
-  白で色分けされたプロペラは、白で色分けされたモータと対にします。

⚠ 警告

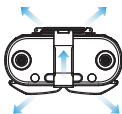
プロペラの取り付け、取り外しの前に機体の電源をOFFにすること。

⚠ 重要

プロペラの取り付け、取り外しには、保護手袋をはめること。

8. リモコンの準備

1) モバイル端末ホルダーとアンテナを広げます。



2) できるだけ強い信号を確実に受信するために、アンテナを垂直にします。

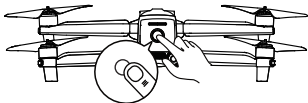


9. パワーオン

- 1) リモコンの電源をONにします。電源スイッチを2秒間長押しします。

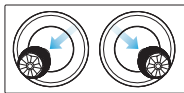


- 2) 機体の電源をONにします。機体の電源スイッチを3秒間長押しします。現在のバッテリー残量が明示されます。



10. 離陸

- 1) 機体を平坦な場所に置き、機体の後方から十分離れます。
- 2) 両方のコマンドスティックを下図のいずれかの位置にして2秒間押し、モータを始動します。



または



- 3) モータが回転したら、次の離陸方法のいずれかを選びます。



離陸・着陸ボタンを
3秒間押す



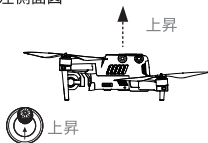
左側のコマンドスティックを
ゆっくり上に押し上げる(モード2)

注記: 離陸の前に、機体を平坦で水平な場所に置き、機体の後面をパイロット側にします。

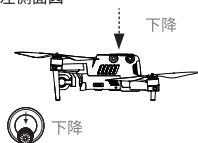
11. コマンドスティックのコントロール(モード2)

左側のコマンドスティック

左側面図



左側面図



上面図

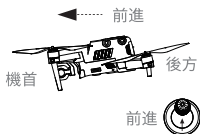


上面図

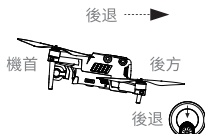


右側のコマンドスティック

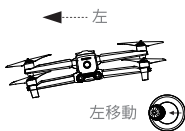
左側面図



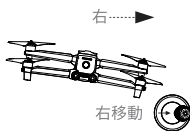
左側面図



後面図



後面図





WWW.AUTELROBOTICS.CN

©2021-2022 深圳市道通智能航空技术有限公司 | 全著作權所有