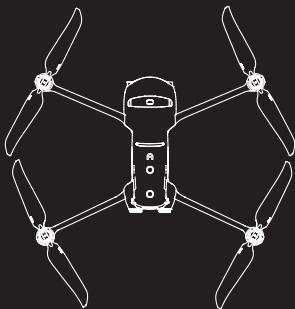


퀵 스타트 가이드

EVO II 엔터프라이즈



AUTEL
ROBOTICS

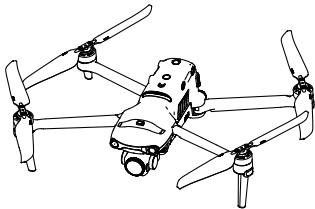
목차

1. EVO II 드론 ENTERPRISE 소개	1
2. 드론(항공기) 전면, 후면 및 왼쪽 측면 뷰.....	2
3. 드론(항공기) 우측면, 상단 및 하단 뷰	3
4. 비행 LED 표시등	4
5. 스마트 컨트롤러	6
6. 항공기 및 스마트 컨트롤러 충전하기	7
7. AUTEL EXPLORER™ 앱 설치	8
8. 항공기 준비하기	9
9. 프로펠러 설치하기	10
10. ENTERPRISE 모델의 액세서리	11
11. 스마트 컨트롤러 준비하기	12
12. 전원 공급	13
13. 이륙하기	14
14. 커맨드 스틱 작동법 (모드 2)	15

1. 에보2 드론의 ENTERPRISE 모델에 대해 알아보기

이제 오텔의 에보2드론은 이전과는 다른 방식으로 탐색, 발견 및 생성할 수 있습니다. EVO II Enterprise는 장애물 회피 및 지능형 비행 모드와 같은 고급 기능뿐만 아니라 최고 속도 45mph로 홈 복귀, 비행 시간 42 분, 작동 거리 8 마일 (FCC 표준)을 제공하는 첨단 기능을 제공합니다.

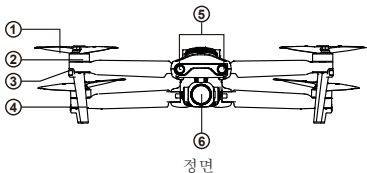
그러나 기내 성능은 시작에 불과합니다. EVO II Enterprise 버전에는 8배 줌 및 맞춤형 액세서리가 장착되어 있으며 항공 작업에 최적화되어 검사, 수색 및 구조, 경찰업무 및 소방의 모든 요구 사항을 충분히 충족합니다. EVO II Enterprise에는 7.9 인치, 2000nit 밝기의 Autel 스마트 컨트롤러가 함께 제공되어 사용자가 최대 1080p에서 라이브 피드를 볼 수 있습니다. 제품문의는 덕유항공(주)로 연락주시면 친절히 답변드리고 있습니다.



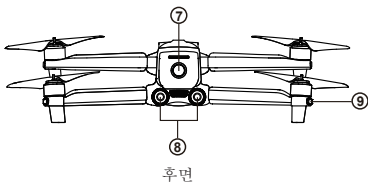
⚠️ 중요

1. 첫 비행 전에 검토 가능한 모든 문서를 참조하십시오.
 2. 항공기를 책임감있게 작동하지 않으면 부상이나 손상이 발생할 수 있으며 적용 가능한 보증 범위가 무효화 될 수 있습니다.
-

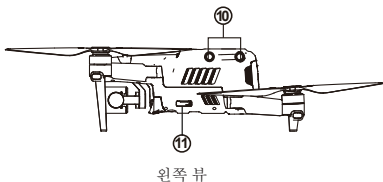
2. 항공기 전면, 후면 및 좌측면 뷰



- | | |
|---------------|-------------|
| ① 프로펠러 | ④ 랜딩 기어 |
| ② 모터 | ⑤ 전방 비전 시스템 |
| ③ 전면부 LED 표시등 | ⑥ 카메라 짐벌 |

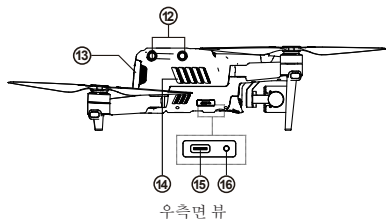


- | | |
|-------------|--------------|
| ⑦ 전원버튼 | ⑨ 후방 LED 표시등 |
| ⑧ 후방 비전 시스템 | |

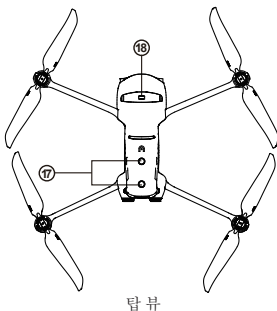


- | | |
|-------------|------------|
| ⑩ 좌측 비전 시스템 | ⑪ SD 카드 슬롯 |
|-------------|------------|

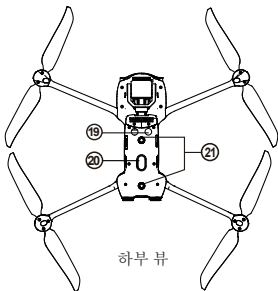
3. 항공기 우측면&상부&하부 뷰



- ⑫ 우측 비전 센서
- ⑬ 항공기 배터리
- ⑭ 에어 벤트
- ⑮ USB-C 포트
- ⑯ 스마트 컨트롤러 매치 버튼 / 매치 표시등



- ⑰ 탑뷰 비전 시스템
- ⑱ 엔터프라이즈 액세서리 인터페이스



- ①9 초음파 센서
- ②0 하향 비전 조명 LED
- ②1 하향 비전 시스템

4. 비행 표시등

LED 표시기는 각 항공기 암 끝에 있습니다. 기체의 기수 방향을 식별하는데 도움이 되도록 전면 LED가 빨간색으로 켜집니다. 후면 LED는 기체의 현재 비행 상태를 표시합니다. 아래 차트는 각 상태 표시기의 의미를 보여줍니다.

표시등 상태:

- 느리게 깜박임: 2초마다 한 번씩 깜박임
- 빠르게 깜박임: 1초에 2번 깜박임
- 두 번 깜박임: 2번 깜박이고 일시중지 그리고 반복
- 변갈아 깜박임: 다른 색상으로 변갈아가며 깜박임

표시등 색상:

- R - 빨간색
- G - 노란색
- Y - 초록색

비행LED 표시등으로 항공기 상태 알아보기

정상 상태

RGY - 번갈아가며 깜박임	시스템 셀프-테스트 시작됨
YG - 번갈아가며 깜박임	항공기 기체 예열중
G - 느리게 깜박임	항공기 GPS모드 사용중
경고	
Y - 느리게 깜박임	항공기ATTI 모드 사용중
Y - 빠르게 깜박임	항공기와 스마트 컨트롤러 연결되지 못한 상태
R - 느리게 깜박임	배터리 부족 경고
R - 빠르게 깜박임	배터리 부족 경고
R - 계속 켜져있음	심각한 문제, IMU 에러
RY - 번갈아가며 깜박임	비정상적인 나침반, 보정필요/ 자기 간섭발생

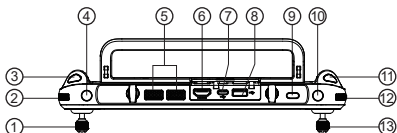
나침반 보정

Y - 빠르게 깜박임	나침반 보정준비 완료됨/ 기체가 교정중
G - 계속 켜져있음	나침반 교정 성공
R - 계속 켜져있음	나침반 교정 실패함

제스처 명령

R - 빠르게 깜박임	제스처 명령이 입력되었습니다.
-------------	------------------

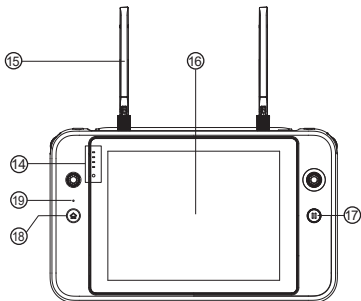
5. 스마트 컨트롤러



상부 뷰

- | | |
|-----------------|-----------------|
| ① 왼쪽 커맨드 스틱 | ⑧ USB TYPE-A 포트 |
| ② 짐벌 피치 다이얼 | ⑨ 파워 버튼 |
| ③ 녹화 버튼 | ⑩ 맞춤형 버튼 C2 |
| ④ 맞춤형 버튼 C1 | ⑪ 사진 셔터 휠 |
| ⑤ 에어 벤트 | ⑫ *준 컨트롤 휠 |
| ⑥ HDMI 포트 | ⑬ 오른쪽 커맨드 스틱 |
| ⑦ USB TYPE-C 포트 | |

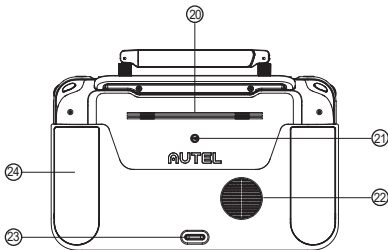
* 기능은 변경될 수 있습니다. 따라서 실제작동하는 기능이 기준이 됩니다.



전면부 뷰

- ⑭ 배터리 표시등
- ⑮ 안테나
- ⑯ 터치 스크린

- ⑰ 일시 정지 버튼
- ⑱ 홈 복귀 버튼
- ⑲ 마이크

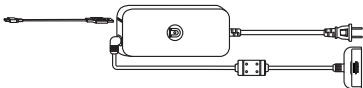


후면 뷰

- ⑳ 사운드 스피커
- ㉑ 삼각대 마운트
- ㉒ 에어 벤트

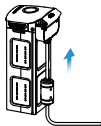
- ㉓ 하부 후크
- ㉔ 보호 케이스

6. 항공기 및 스마트컨트롤러 충전



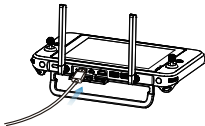
(1) 항공기 배터리:충전 컨넥터를 배터리의 충전포트에 연결합니다

(2) 스마트 컨트롤러: USB포트에 제공된 충전케이블을 연결합니다.



주의사항

- 항상 비행하기전에 기체와 스마트 컨트롤러 배터리를 완전히 충전하십시오
- 기체를 완전히 충전하는데 약90분, 스마트 컨트롤러 충전에는 대략120분 필요합니다.



7. Autel Explorer™ 앱

Autel Explorer™ 앱은 스마트 컨트롤러에 내장되어 있으며 기체를 제어하는 데 사용됩니다.

Autel Explorer™ 앱은 EVO II Enterprise에 최적화되어 있습니다. 기능은 Intelligent Photography, Mission Flight 및 Intelligent Flight 모드입니다. Intelligent

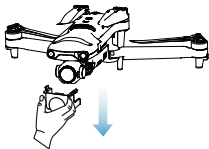
Photography에는 Dynamic Track 및 Smart Orbit과 같은 10 개 이상의 지능형 기능이 포함되어 고객의 다양한 요구를 충족합니다. Mission Flight는 다양한 산업의 복잡한 요구를 충족시키기 위해 항공기가 수색 및 구조, 법 집행 및 검사 작업을 자동으로 수행할 수 있도록 하는 Waypoint, 직사각형, 다각형 및 경사 임무를 제공합니다.

주의사항

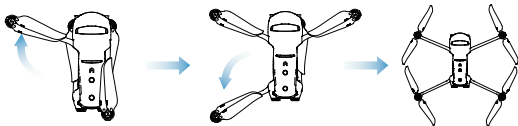
- 연결된 항공기 모델은 메인 페이지 상단 중앙에 표시됩니다. 기체에 연결하지 않음 애플리케이션을 사용하는 경우 올바른 디스플레이를 보려면 기체 모델을 선택해야 할 수 있습니다.

8. 항공기 준비

(1) 기체전원을 켜기 전에 짐벌 가드를 제거하십시오. 아래 그림과 같이 기체에서 천천히 빼냅니다.



(2) 팔(암)과 프로펠러를 펼칩니다.



⚠ 중요

팔(암)을 접기전에 기체의 전원을 끕니다. 뒤쪽의 암과 프로펠러를 먼저 접은 다음 이후 앞쪽의 암을 접습니다.

9. 새 프로펠러 설치

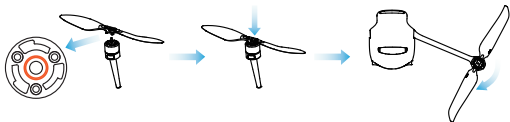
프로펠러는 이미 기체가 부착되어 있기에 프로펠러를 다시 설치해야하는 경우는 다음의 지침이 적용됩니다. 새 프로펠러는 손상되지 않고, 단단히 부착되어야 합니다.

• 새 프로펠러 부착





- (1) 기체의 전원이 꺼져있는지 확인합니다.
- (2) 프로펠러를 각각의 모터에 위치합니다.
- (3) 각 프로펠러를 단단히 누르고 잠금방향으로 돌려서 프로펠러를 단단히. 견고하게 부착합니다.

• 프로펠러 분리하기

- (1) 기체의 전원을 끕니다.
- (2) 각 프로펠러를 단단히 누르고 잠금해제방향으로 돌려서 분리합니다.



설명표:

-  잠금방향: 표시된대로 회전하여 프로펠러를 고정합니다.
-  잠금해제방향: 표시된대로 회전하여 프로펠러를 풉니다.
-  검정색 표시 프로펠러>쌍을 맞추>검정색 표시 모터
-  흰색 표시 프로펠러>쌍을 맞추>흰색 표시 모터

⚠ 경고

프로펠러를 부착하거나 탈착하는 경우 반드시 작업전에 전원을 끕니다.

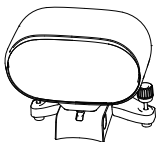
⚠ 중요

프로펠러 장착/탈착 작업시 반드시 보호장갑을 착용합니다.

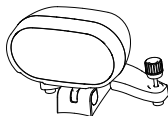
10. 엔터프라이즈 액세서리

The EVO II Enterprise는 다양한 애플리케이션을 위한 액세서리를 장착할 수 있습니다.

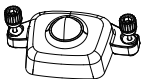
옵션 액세서리: 스팟라이트, 라우드 스피커, 스트로브 및 RTK모듈



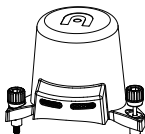
Loudspeaker



Spotlight



Strobe



RTK Module

• | 액세서리 분리

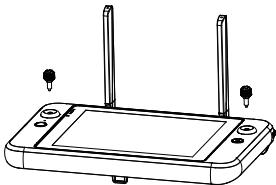
- (1) 작업전 반드시 기체의 전원이 꺼져있는지 확인합니다.
- (2) 양쪽의 나사를 풀고, 액세서리를 제거합니다.
- (3) 보호커버의 양쪽 끝을 해당 슬롯에 삽입합니다.

• 액세서리 장착

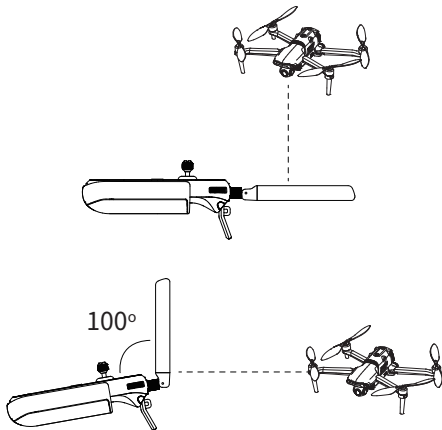
- (1) 기체의 전원이 꺼져있는지 확인하세요.
- (2) 양쪽 끝을 가볍게 눌러 보호커버를 제거합니다.
- (3) 액세서리 양쪽의 나사를 나사구멍에 정렬하여 나사를 조입니다.

11. 스마트 컨트롤러 준비

- (1) 안테나를 펴고, 스마트 컨트롤러 핸들 뒷면의 스틱헤드를 분리한 다음, 스크린 양쪽의 해당 나사 구멍에 나사를 돌려 고정합니다.

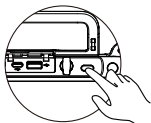


- (2) 안테나 각도를 조정하여, 안테나와 스마트 컨트롤러의 후면부가 180도 또는 260도를 유지하며, 안테나 표면이 기체를 마주하고 있을 때 기체와 스마트 컨트롤러의 수신감도는 최상의 상태를 유지하게 됩니다.

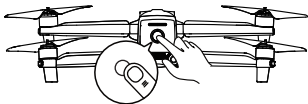


12. 전원 켜기

(1) 전원버튼을 2초간 눌러서
스마트 컨트롤러를 켭니다.



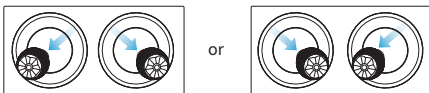
(2) 전원버튼을 3초간 눌러서
기체의 전원을 켭니다.
현재의 배터리 잔량이
표시됩니다.



13. 이륙

(1) 기체를 평평한 표면에 위치시키고, 사람은 기체 후면에서 거리를 두어 떨어져 있습니다.

(2) 아래의 그림과 같은 포지션중에서 하나를 선택하여 두개의 명령스틱을 2초간 밀면 모터가 작동을 시작합니다:



(3) 모터가 회전하고 있는 상태에서 아래와 같이 한 가지 방법을 선택하여, 드론을 이륙시킵니다:



이륙/착륙 버튼을
3초간 누릅니다.



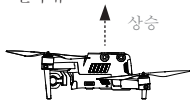
왼쪽 커맨드 스틱을 천천히
윗방향으로 누릅니다 (모드 2)

주의: 이륙전에 기체를 평평한 지면에 위치하고, 기체의 후면이 조작자를 향하게 합니다.

14. 커맨드 스틱 사용법 (모드 2)

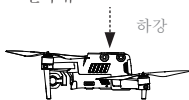
좌측 커맨드 스틱

왼쪽 뷰



위쪽 방향

왼쪽 뷰



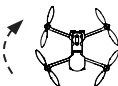
아래쪽 방향

탑뷰
헤드 왼쪽으로 회전



왼쪽 방향

탑뷰
헤드 오른쪽으로 회전



오른쪽 방향

우측 커맨드 스틱

탑뷰

← 앞 방향



전방

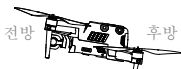
후방



위쪽 방향

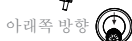
탑뷰

→ 뒷 방향



전방

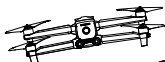
후방



아래쪽 방향

후면뷰

← 왼쪽

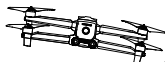


왼쪽 방향



후면뷰

→ 오른쪽



오른쪽 방향





WWW.AUTELROBOTICS.COM

©2020-2021 AUTEL ROBOTICS CO., LTD. | ALL RIGHTS RESERVED