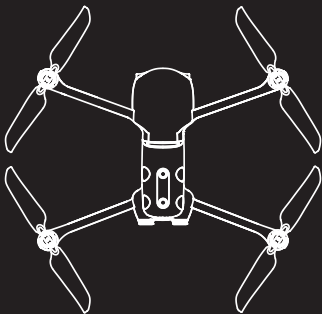


퀵 가이드

오텔 에보2 시리즈



AUTEL
ROBOTICS

목차

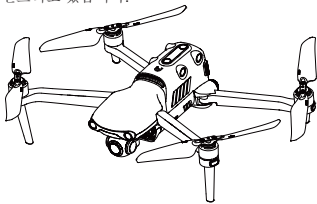
1. 호텔 에보2 드론을 소개합니다	1
2. 드론(항공기)의 전면, 후면 및 왼쪽측면 뷰	1
3. 드론(항공기)의 우측면, 상단 및 하단뷰	2
4. 비행LED 표시등	4
5. 리모트 컨트롤러	5
6. 항공기와 리모트 컨트롤러 충전하기	6
7. AUTEL EXPLORER™ 앱 사용하기(옵션)	7
8. 항공기 준비하기	7
9. 프로펠러 설치하기	8
10. 리모트 컨트롤러 준비하기	9
11. 전원 공급	10
12. 이륙하기	10
13. 커맨드 스틱 작동법 (모드 2)	11

1. 오텔 에보2드론 사용자가 되신것을 환영합니다.

이제 이전과는 다른 방식으로, 오텔의 에보2드론을 사용하여 전문적인 탐색, 발견 및 창조적 작업을 할 수 있습니다. EVO II는 장애물 회피 및 지능형 비행 모드와 같은 고급 기능을 제공할뿐만 아니라 최고속도 45mph, 비행 호버링 시간 35분, 비행 시간 40분 및 작동거리 5.6마일의 거리에서 홈 복귀가 가능한 첨단 기능을 제공합니다.

EVO II의 안정화된 3축 카메라를 사용하면 최대 8K / 25fps로 촬영할 수 있으며 모바일 장치 또는 리모컨의 내장 OLED 화면에서 최대 1080p의 라이브 피드를 볼 수 있습니다.

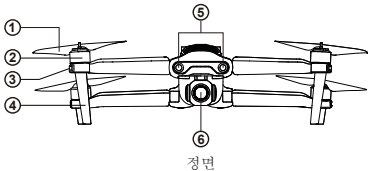
Autel Robotics 제품군에 오신 것을 환영합니다. 이 가이드를 사용하여 EVO II의 기능에 대한 개요와 사용 방법을 확인하십시오. 제품문의는 덕유헌공(주)에 연락주시면 답변드리고 있습니다.



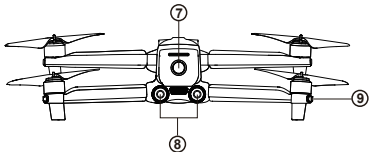
⚠️ 중요:

첫 비행전에 검토가능한 모든 매뉴얼을 참조하십시오. 항공기를 책임감있게 작동하지 않으면 부상이나 손상이 발생할 수 있습니다. 그리고 적용가능한 보증범위가 무효화될 수 있습니다.

2. 항공기 전면& 후면 & 좌측면 뷰

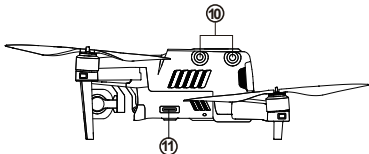


- ① 프로펠러
- ② 모터
- ③ 전면부 LED 표시등
- ④ 랜딩기어
- ⑤ 전방 비전 시스템
- ⑥ 카메라 짐벌



후면 뷰

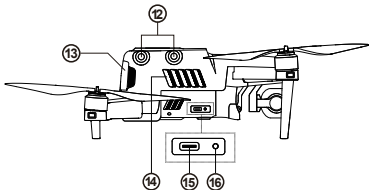
- ⑦ 전원 버튼
- ⑧ 후방 비전 시스템
- ⑨ 후면 LED 표시등



좌측면

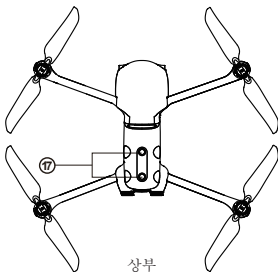
- ⑩ 좌측 비전 시스템
- ⑪ SD Card 포트

3. 항공기 우측면 & 상부& 하부 뷰



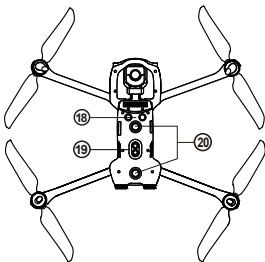
우측면

- ⑫ 우측 비전 시스템
- ⑬ 항공기 배터리
- ⑭ 팬 배기
- ⑮ USB 포트
- ⑯ 리모트 컨트롤 페어링 버튼 / 페어링 표시등



상부

- ⑰ 탑 비전 시스템



하부

- ⑱ 초음파 센서
- ⑲ 하향 비전 조명LED
- ⑳ 하향 비전 시스템

4. 비행LED 표시등

LED 표시기는 항공기 각각의 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

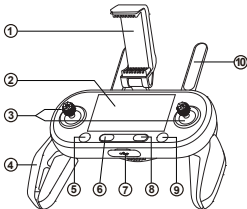
G — 노란색

Y — 초록색

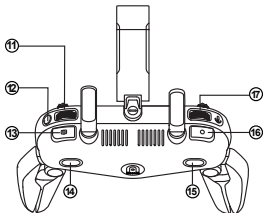
비행LED 표시등으로 항공기 상태 알아보기	
정상 상태	
RGY - 변갈아가며 깜박임	시스템 셀프-테스트 시작됨
YG - 변갈아가며 깜박임	항공기 기체 예열중
G - 느리게 깜박임	항공기 GPS모드 사용중
경고	
Y - 느리게 깜박임	항공기ATTI 모드 사용중
Y - 빠르게 깜박임	항공기와 스마트 컨트롤러 연결되지 못한 상태
R - 느리게 깜박임	배터리 부족 경고
R - 빠르게 깜박임	배터리 부족 경고
R - 계속 켜져있음	심각한 문제, IMU 에러
RY - 변갈아가며 깜박임	비정상적인 나침반, 보정필요/ 자기 간섭발생
나침반 보정	
Y - 빠르게 깜박임	나침반 보정준비 완료됨/ 기체가 교정중
G - 계속 켜져있음	나침반 교정 성공

R - 계속 켜져있음	나침반 교정 실패함
체스처 명령	
R - 빠르게 감박임	체스처 명령이 입력되었습니다.

5. 리모트 컨트롤러



- | | |
|-------------|---|
| ① 모바일 장치 홀더 | 최적의 가시성 제공을 위해서 180도 조정가능한 시야각을 제공합니다. |
| ② 비행정보 패널 | 비행상태, 경고 메시지 그리고 라이브 비디오 피드상태를 표시합니다. |
| ③ 커맨드 스틱 | 항공기의 방향 및 움직임 제어 |
| ④ 핸드 그립 | 보관이 용이하게 제공된 접이식 핸드 그립 |
| ⑤ 이륙/착륙 버튼 | 기체에 이륙/착륙 명령 |
| ⑥ 전원 버튼 | 전원버튼을 2초동안 길게 눌러 리모트 컨트롤러를 켜거나 끕니다. |
| ⑦ USB 포트 | 충전 또는 모바일 장치 연결에 사용 |
| ⑧ 일시정지 버튼 | 항공기에 자율비행 작업을 일시중지하고 제자리에서 호버링하거나 자율비행 작업을 재개하도록 지시합니다. |
| ⑨ 홈 복귀 버튼 | 기체에 홈 포인트로 복귀하도록 명령 |
| ⑩ 안테나 | 2.4 GHz / 5.8GHz 주파수에서 기체와 통신 |



⑪ 화면 탐색 다이얼

OLED 화면을 스크린합니다.

⑫ 화면 네비게이션 버튼

모바일 기기 연결이 끊어진 상태에서 이 버튼을 1초간 누르면 리모트 컨트롤의 영상전송화면으로 진입/종료됩니다.

⑬ 서티 버튼

사진을 찍습니다.버스트 버튼을 사용하면, 여러장의 이미지 사진이 연속 촬영됩니다. 자세한 내용은 앱 설명서를 참조하세요

⑭ 버튼A

Autel Explorer™ 앱을 사용하여 버튼기능설정

⑮ 버튼B

Autel Explorer™ 앱을 사용하여 버튼기능설정

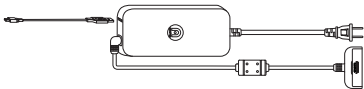
⑯ 녹화버튼

비디오 녹화 시작 또는 중지
카메라 짐벌의 피치 각도를 제어합니다.

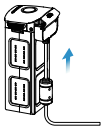
⑰ 짐벌 피치 다이얼

6. 항공기 및 스마트 컨트롤러 충전

제공된 충전기를 사용하여 기체 배터리와 리모트 컨트롤러를 동시에 충전할 수 있습니다.



1) 항공기 배터리: 충전 컨넥터를 배터리의 충전포트에 연결합니다.



2) 리모트 컨트롤러: USB 포트의 프로텍터를 열고 제공된 충전케이블을 연결합니다.

주의

- 항상 비행하기 전에 기체와 조종기 배터리를 완전히 충전하십시오.
- 기체 배터리를 완전히 충전하는데 약 90 분, 스마트 컨트롤을 충전하는데 대략 180분 소요됩니다.



7. AUTEL EXPLORERTM 앱 설치(옵션)

Autel Explorer™ 앱은 모바일 장치에 라이브 스트림과 향상된 비행 및 카메라 제어 기능을 제공합니다. 연결하려면 아래 단계를 따르세요.

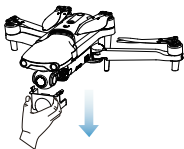
1. App Store 또는 Google Play에서 "Autel Explorer"를 검색하고 모바일 장치에 EVO II 용 앱을 설치합니다.
2. 모바일 장치에서 앱을 시작합니다.
3. 화면의 지시에 따라 모바일 장치를 리모콘에 연결합니다.



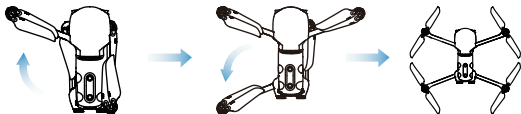
참고: Autel Explorer는 iOS 9.0 이상 및 Android 4.4 이상을 지원합니다.

8. 항공기 준비

1) 짐벌 홀더를 제거합니다.



2) 팔(암)과 프로펠러를 펼칩니다.



⚠ 중요

암과 프로펠러를 접기전에 반드시 전원을 끕니다. 먼저 뒤쪽에 위치한 암과 프로펠러를 접은 다음 그 이후에 앞쪽의 암을 접습니다.

9. 새 프로펠러 설치

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

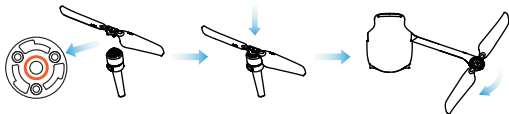
흰색표시된 프로펠러는 흰색으로 표시된 모터에 설치해야만 합니다.

- 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.



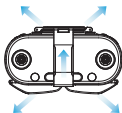
설명표

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

-
-  **경고**
프로펠러를 부착하거나 탈착하는 경우 반드시 작업전에 전원을 끕니다.
 -  **중요**
프로펠러 장착/탈착 작업시 반드시 보호장갑을 착용합니다.
-

10. 리모트 컨트롤러 준비

- 1). 모바일 장치 홀더와 안테나를 펼칩니다.

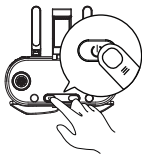


- 2). 가장 강한 시그널 신호를 유지하기 위해 안테나를 수직으로 조절합니다.

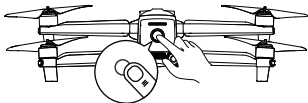


11. 전원켜기

1. 전원버튼을 2초간 눌러서 스마트 컨트롤러를 켭니다.

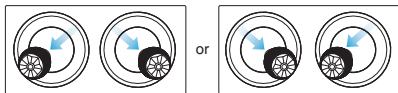


2. 전원버튼을 3초간 눌러서 기체의 전원을 켭니다. 현재의 배터리 잔량이 표시됩니다.



12. 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:



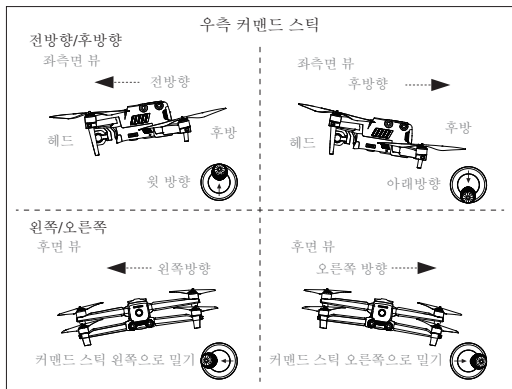
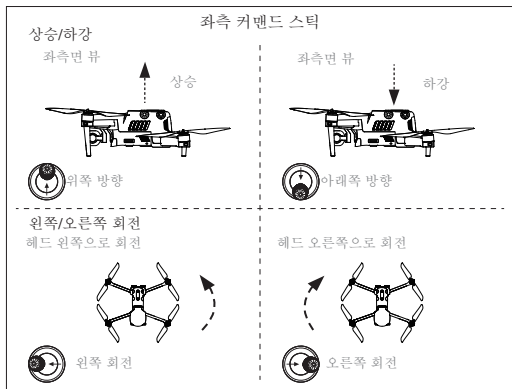
이륙/착륙 버튼을 3초간 누릅니다.



왼쪽 커맨드 스틱을 천천히 윗 방향으로 누릅니다 (모드2)

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

13. 커맨드 스틱 사용법 (모드 2)





WWW.AUTELROBOTICS.COM

© 2020-2021 Autel Robotics Co., Ltd. All Rights Reserved