

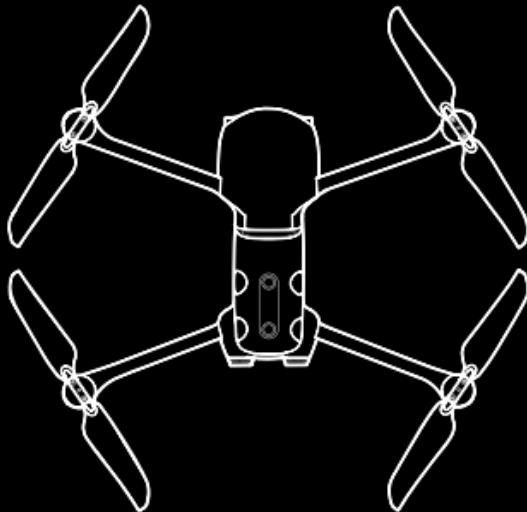
**EVO II** Pro V3

**QUICK START GUIDE**  
クイックシガリーイズド

快速指引

快速指引

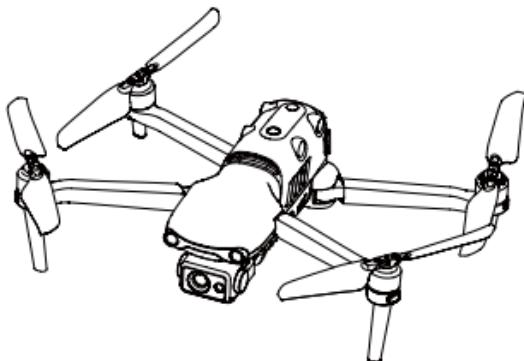
퀵 가이드



**AUTEL**  
ROBOTICS

## 1. OVERVIEW

The EVO II Dual 640T V3 brings excellent flight performance, achieving a top speed of 20m/s (45mph), 38-minute flight time, and an operating distance at 15km (9.32miles, FCC). The aircraft comes with a 7.9 inch touch-screen controller, boasts a 2048x1536 pixel resolution.



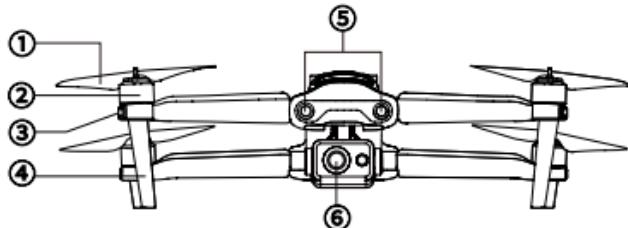
---

### **⚠ NOTE:**

Please read all documentation before your first flight. Failure to operate the aircraft responsibly could lead to injury or damages, and may void any applicable warranty coverage.

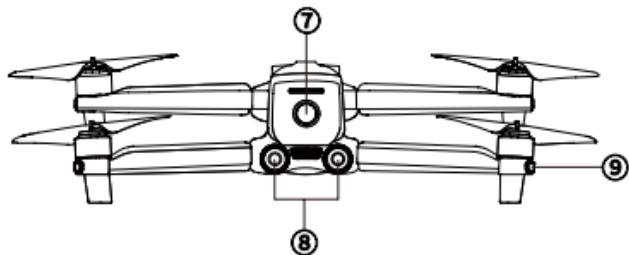
---

## 2. AIRCRAFT

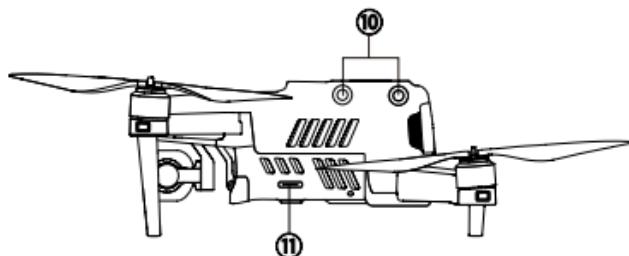


- ① Propellers
- ② Motors
- ③ Front LED Indicators

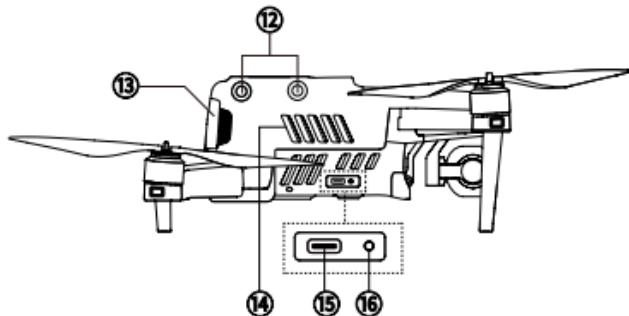
- ④ Landing Gear
- ⑤ Front Vision System
- ⑥ Gimbal Camera



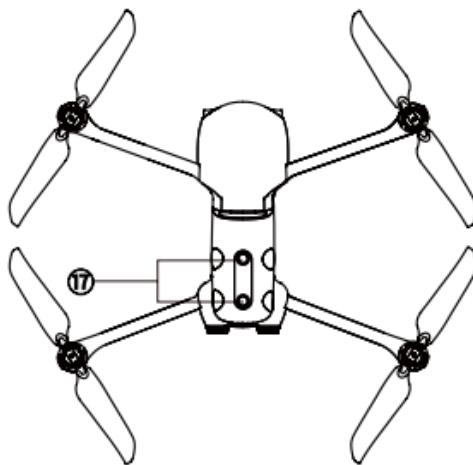
- ⑦ Power Button                                   ⑨ Rear LED Indicators  
⑧ Rear Vision System



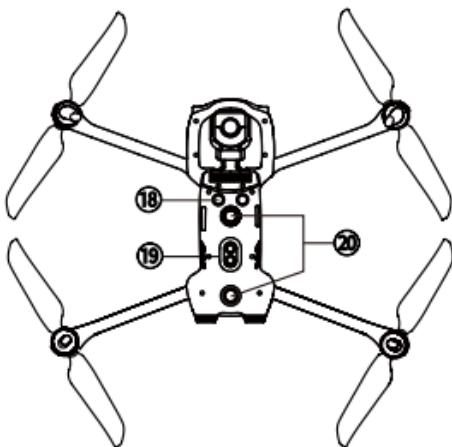
- ⑩ Left Side Vision System                           ⑪ SD Card Slot



- ⑫ Right Side Vision System                           ⑯ USB-C Port  
⑬ Aircraft Battery                                   ⑭ Pairing Button /  
⑮ Air Vent   Pairing Indicator



⑯ Upward Vision System



⑰ Ultrasonic Sensor

⑲ Downward Vision Lighting LED

⑳ Downward Vision System

### 3. FLIGHT LED INDICATIONS

A LED indicator is located on the end of each aircraft arm. The front LEDs will light up solid red to help you identify the direction of the aircraft's nose. The rear LEDs will display the current flight status of the aircraft. The chart below shows the meaning of each status indicator.

#### Indicator Key:

**Slow Flashing:** Flashes once every 2s

#### Color Key:

R – Red Color

**Fast Flashing:** Flashes twice per second

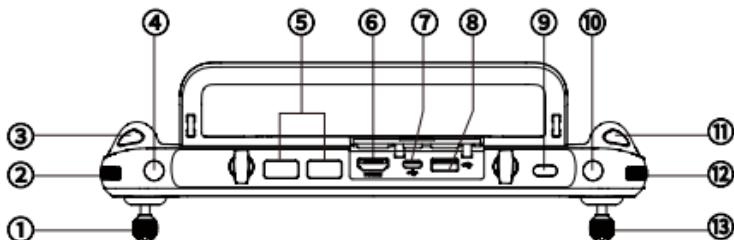
G – Yellow Color

**Alternate Flashing:** Alternates among different colors

Y – Green Color

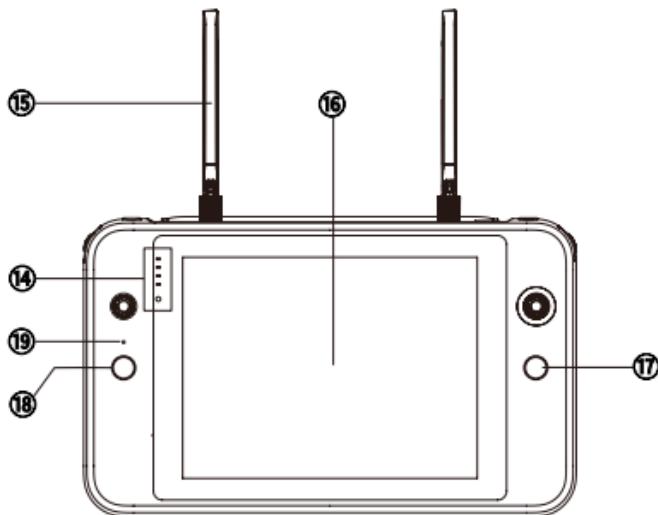
Definitions of Indicator Status	
<b>Normal</b>	
RGY – Alternate Flashing	System self-test is activated
YG - Alternate Flashing	The aircraft is warming up
G – Slow Flashing	The aircraft is in GPS mode
<b>Warning</b>	
Y - Slow Flashing	The aircraft is in ATTI mode
Y - Fast Flashing	No connection between the aircraft and smart controller
R - Slow Flashing	Low Battery Warning
R - Fast Flashing	Critically Low Battery Warning
R – Solid Light	Critical problems, IMU error
RY – Alternate Flashing	Abnormal compass, calibration is required / Magnetometer interference
<b>Compass Calibration</b>	
Y - Fast Flashing	Be ready to calibrate the compass/ The aircraft is calibrating
G – Solid Light	Calibration is successful
R – Solid Light	Calibration is failed

## 4. REMOTE CONTROLLER

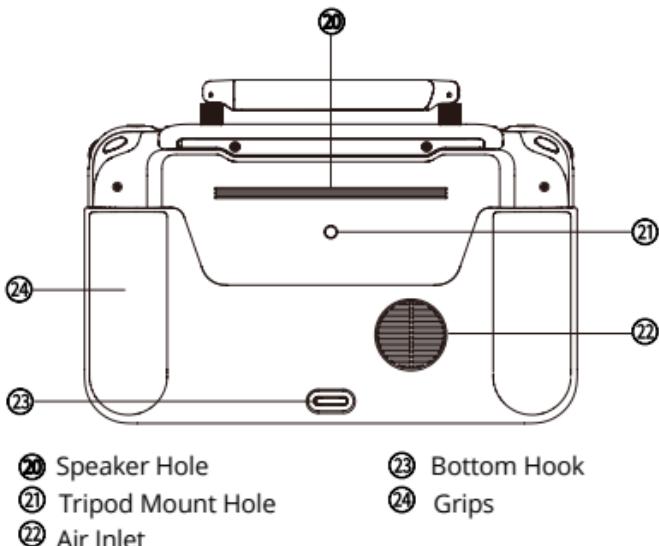


- |                            |                          |
|----------------------------|--------------------------|
| ① Left Command Stick       | ⑧ USB TYPE-A Port        |
| ② Gimbal Pitch Angle Wheel | ⑨ Power Button           |
| ③ Video Recording Button   | ⑩ Customizable Button C2 |
| ④ Customizable Button C1   | ⑪ Photo Shutter Button   |
| ⑤ Air Outlet               | ⑫ *Zoom Control Wheel    |
| ⑥ HDMI Port                | ⑬ Right Command Stick    |
| ⑦ USB TYPE-C Port          |                          |

\*The function may alter, please take the practical effect as standard.

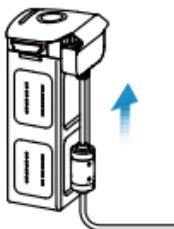


- |                     |                           |
|---------------------|---------------------------|
| ⑯ Battery Indicator | ⑰ Pause Button            |
| ⑯ Antenna           | ⑯ Auto-takeoff/RTH Button |
| ⑯ Touch Screen      | ⑯ Microphone              |

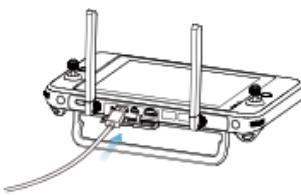


## 5. CHARGING

- (1) Aircraft Battery: Plug the charging connector into the battery's charge port, and connect the other end to power adapter. Plug the power adapter into a power outlet (100-240V).



- (2) Controller: Connect the charging cable to the USB port at the top of the controller, and the other end to power adapter. Plug the power adapter into a power outlet (100-240V AC).



### **⚠ NOTE:**

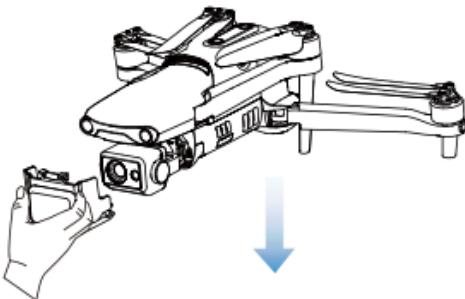
- Always fully charge the aircraft and smart controller battery before flying.
- It takes approximately 90 minutes to fully charge the aircraft battery, and 120 minutes to charge the controller.

## 6. AUTEL EXPLORER APP

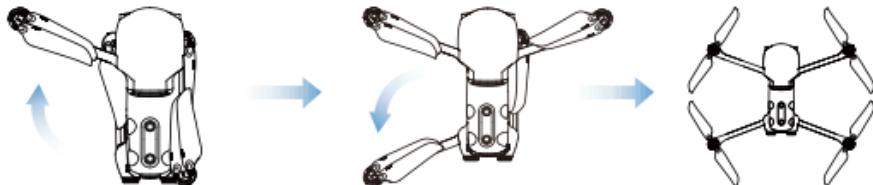
Search for 'Autel Explorer' from Google Play and install the app on your controller.

## 7. PREPARING THE AIRCRAFT

- (1) Before powering on the aircraft, please remove the gimbal cover.



- (2) Unfold the arms and propellers.



---

### **⚠ NOTE:**

Power off the aircraft before folding the arms. Fold in the rear arms and propellers first, and then the front ones.

---

## 8. PROPELLERS

Because the propellers come attached to the aircraft, the following instructions apply if you need to reinstall propellers.

- Attaching the Propellers

- (1) Power off the aircraft.
- (2) Pair the propellers and corresponding motors according to the white mark .
- (3) Press each propeller down firmly and rotate in the lock direction to securely attach the propeller.



- Detaching the Propellers

- (1) Power off the aircraft.
- (2) Press each propeller down firmly and rotate in the unlock direction to detach the propeller.

### LEGEND

☞ Lock Direction: Fasten the propeller by rotating it as indicated.

☜ Unlock Direction: Unfasten the propeller by rotating it as indicated.

---

#### **⚠ NOTE:**

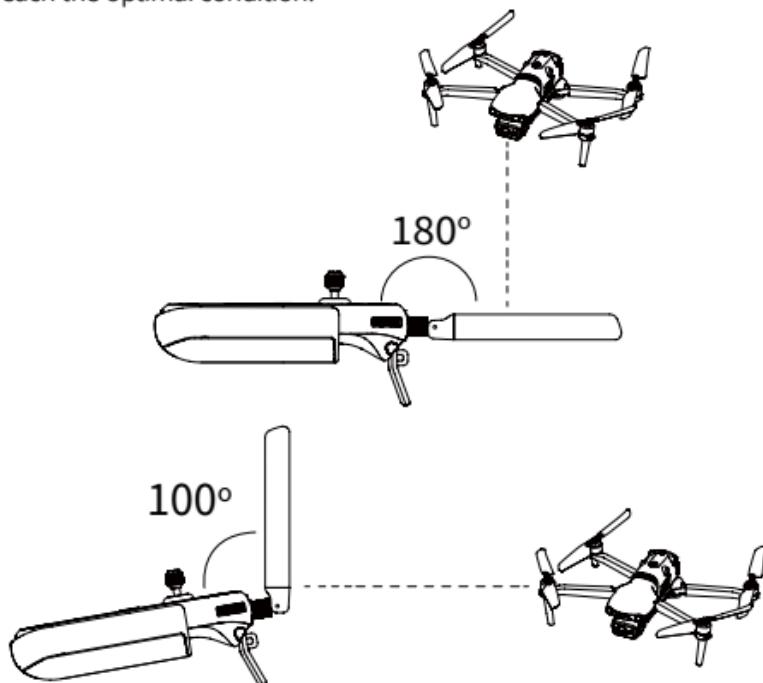
- Power off the aircraft before attaching or detaching propellers.
  - Propellers must be undamaged and firmly attached.
-

## 9. PREPARING THE CONTROLLER

- (1) Unfold the antenna, detach the stick heads on the back of the controller handle, and screw them into the corresponding screw holes on both sides of the screen.

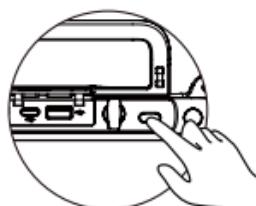


- (2) Adjust the antenna angle, and when the antenna and the back of the controller are at the angle of 180 or 260, and the antenna surface is facing the aircraft, the signal quality of the aircraft and controller will reach the optimal condition.

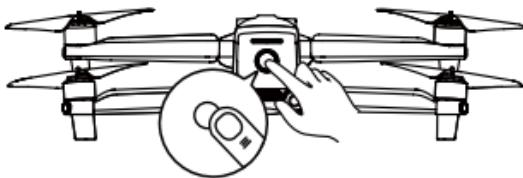


## 10. POWERING UP

- (1) Press and hold the power button for 2 seconds to turn on the controller.

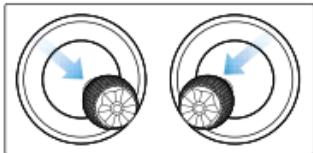


(2) Press and hold the power button 3 seconds to turn on the aircraft. The current battery level will be clearly displayed.

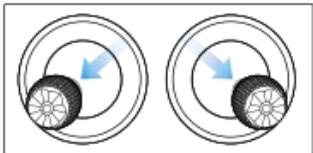


## 11. TAKE OFF

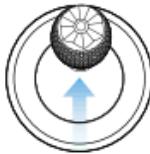
(1) Start the motors by holding both command sticks for 2 seconds as shown below.



or



(2) Push the left command stick slowly upward.



---

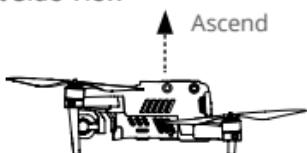
### ⚠ NOTE:

- The default control stick mode is mode 2. The left stick controls the altitude and heading of the aircraft, while the right stick controls the forward, backward and sideward movements.
  - Before takeoff, place aircraft on a level surface, stand well clear of the rear of the aircraft.
-

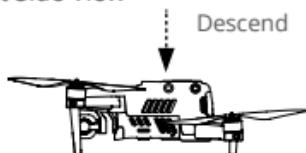
## 12. COMMAND STICK CONTROLS(MODE 2)

### Left Command Stick

Left Side View



Left Side View



Top View

Nose Rotates Left



Top View

Nose Rotates Right



### Right Command Stick

Left Side View

←··· Forward



Upward



Left Side View

··· Backward →

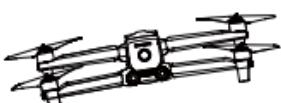


Downward



Rear View

←··· Left

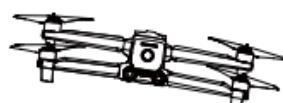


Move Left



Rear View

··· Right →



Move Right

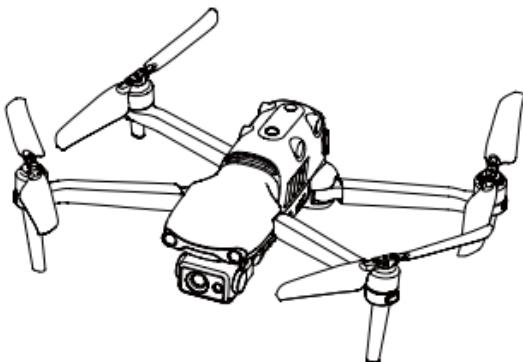


## 13. SPECIFICATIONS

<b>Aircraft</b>	
Operating Frequency	902~928MHz (FCC); 2.4~2.4835GHz; 5.725~5.850GHz (Non-Japan); 5.650~5.755GHz (Japan)
Transmission Power (EIRP)	900MHz: FCC/ISED<=31dBm 2.4GHz: FCC/ISED<=32dBm; CE/MIC/SRRC/RCM<=20dBm 5.8GHz/5.7GHz: FCC/ISED/SRRC/MIC<=33dBm; CE/RCM<=14dBm
<b>Remote Controller</b>	
Operating Frequency	902~928MHz (FCC); 2.4~2.4835GHz; 5.725~5.850GHz (Non-Japan); 5.650~5.755GHz (Japan)
Transmission Power (EIRP)	FCC: ≤33dBm CE: ≤20dBm@2.4G, ≤14dBm@5.8G/5.7G SRRC: ≤20dBm@2.4G, ≤33dBm@5.8G/5.7G

## 1. 概要

EVO II Dual 640T V3 の最高速度時速は 72km、最大飛行時間は 38 分、最大飛行距離は 15km です。送信機は、2048x1536 ピクセルの解像度を誇る 7.9 インチのタッチスクリーンと一体化されています。



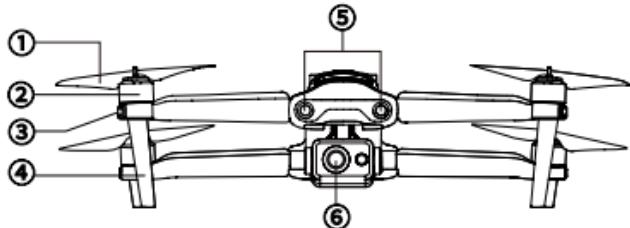
---

### △ 注:

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。責任を持って機体を操作しなければ、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。

---

## 2. 機体



① プロペラ

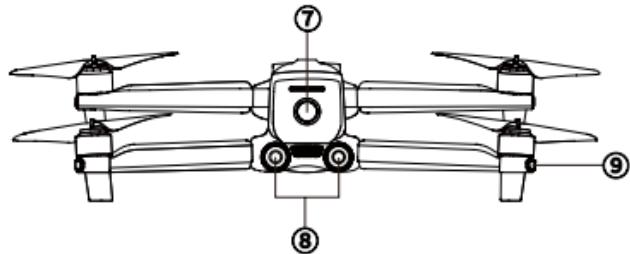
② モータ

③ 正面 LED インジケーター

④ 着陸装置

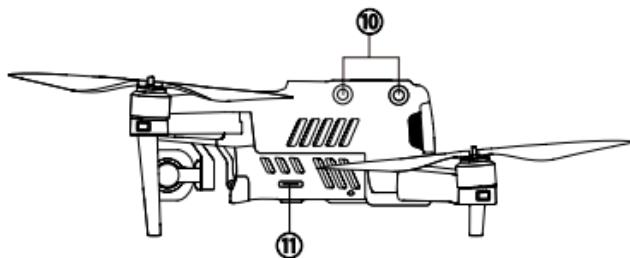
⑤ 前方視覚システム

⑥ カメラ用ジンバル



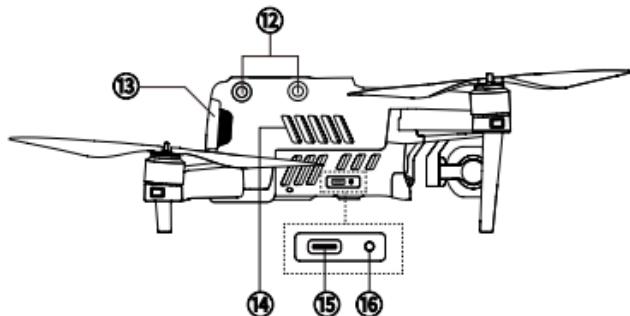
⑦ 電源スイッチ  
⑧ 後方視覚システム

⑨ 後面 LED インジケータ



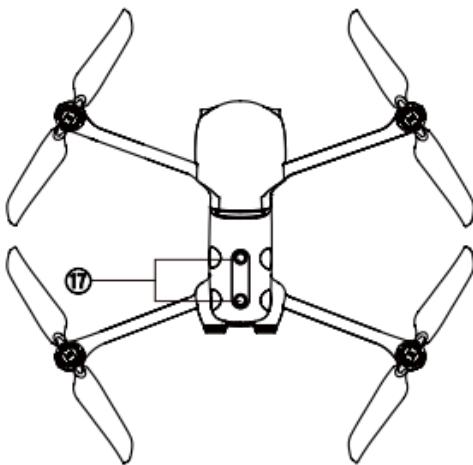
⑩ 左側視覚システム

⑪ SD カードスロット

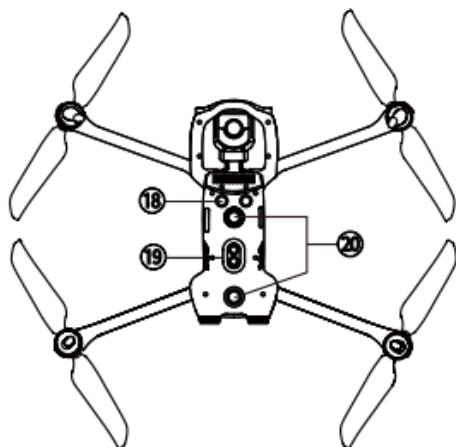


⑫ 右側視覚システム  
⑬ 機体バッテリー  
⑭ ファン排気口

⑮ USB ポート  
⑯ ペアリングボタン /  
ペアリングインジケータ



⑯ 上部視覚システム



⑯ 超音波センサ

⑯ 視覚照明 LED

⑯ 下方視覚システム

### 3. 飛行 LED インジケータ

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: 每 2 秒闪烁一次

#### 色キー:

R - 赤

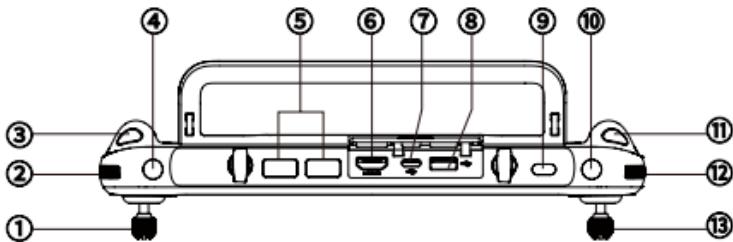
速い点滅: 每 1 秒闪烁两次

G - 緑

二重点滅: 2 回点滅し、ポーズをおいてからまた点滅 Y - 黄色

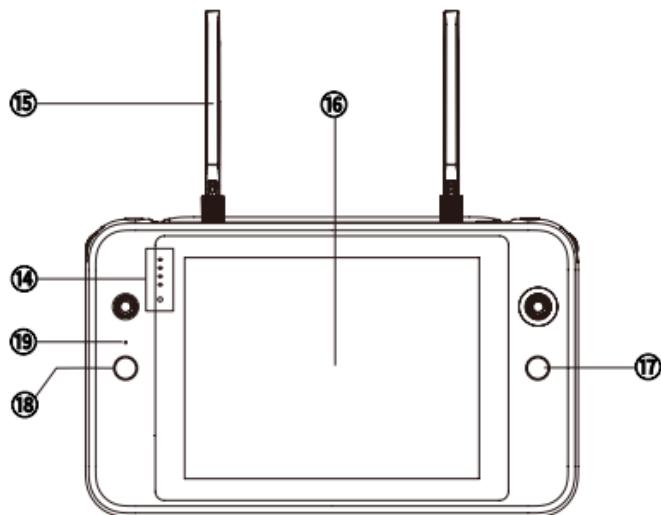
定義	
正常	
RGY - 交互点滅	システムの自己診断が起動
YG - 交互点滅	機体はウォームアップ中
G - 遅い点滅	機体は GPS モード中
警告	
Y - 遅い点滅	機体は ATTI モード中
Y - 速い点滅	機体とリモコンとの接続されていない
R - 遅い点滅	バッテリーの残量が少なくなっている警告
R - 速い点滅	バッテリーの残量が少なくなりすぎている警告
R - 点灯	重大問題 - IMU (慣性計測装置) のエラー
RY - 交互点滅	コンパスが異常、キャリブレーションが必要、磁気探知器が干渉、コンパスのキャリブレーションが必要
コンパスのキャリブレーション	
Y - 快速闪烁	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

## 4. 送信機

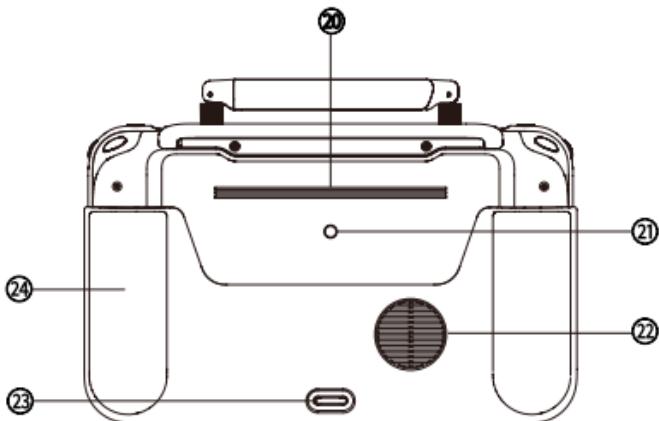


- |                 |                  |
|-----------------|------------------|
| ① 左ジョイスティック     | ⑧ USB タイプ-A ポート  |
| ② ジンバルピッチ角度ホイール | ⑨ 電源ボタン          |
| ③ ビデオ録画ボタン      | ⑩ カスタマイズボタン C2   |
| ④ カスタマイズボタン C1  | ⑪ 写真シャッターボタン     |
| ⑤ エアー吹き出し口      | ⑫ *ズームコントロールホイール |
| ⑥ HDMI ポート      | ⑬ 右ジョイスティック      |
| ⑦ USB タイプ-C ポート |                  |

\* 機能が変更される可能性がありますが、実用上は標準的機能です。



- |             |                 |
|-------------|-----------------|
| ⑭ バッテリー残量表示 | ⑰ 一旦停止ボタン       |
| ⑮ アンテナ      | ⑱ 自動離陸 /RTH ボタン |
| ⑯ タッチスクリーン  | ⑲ マイクフォン        |

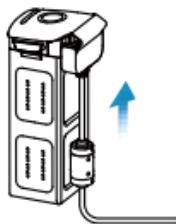


- ⑯ スピーカーホール  
 ⑰ 三脚取り付け穴  
 ⑱ エアーアクションポート  
 ⑲ グリップ

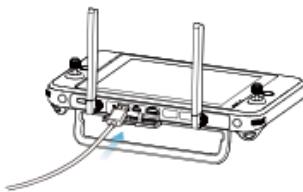
- ⑳ ボトムフック  
 ㉑ グリップ

## 5. 充電

- (1) 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) 送信機：USB ポートのプロテクターを開き、付属の充電ケーブルを差し込みます。



### △ 注：

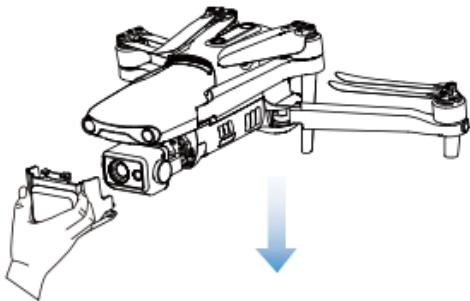
- ・飛行する前に、機体と送信機のバッテリーを常に完全に充電してください。
- ・飛行の前にはいつも機体バッテリーと送信機をフル充電してください。バッテリーを完全に充電するには約 90 分、送信機を充電するには 120 分かかります。

## 6. Autel Explorer App

Google Play で「Autel Explorer」をダウンロードします。

## 7. 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。



---

### △注:

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。

---

## 8. プロペラ

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。白で色分けされたプロペラは、白で色分けされたモーターと対にします。

### ・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と押さえつけて、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。



### ・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と押さえつけて、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

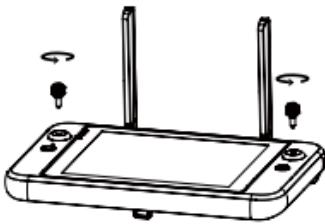
- ☞ ロックがかかる方向：プロペラを矢印の方向に回して締めます。  
☞ ロックが外れる方向：プロペラを矢印の方向に回して緩めます。

### ⚠️ 注：

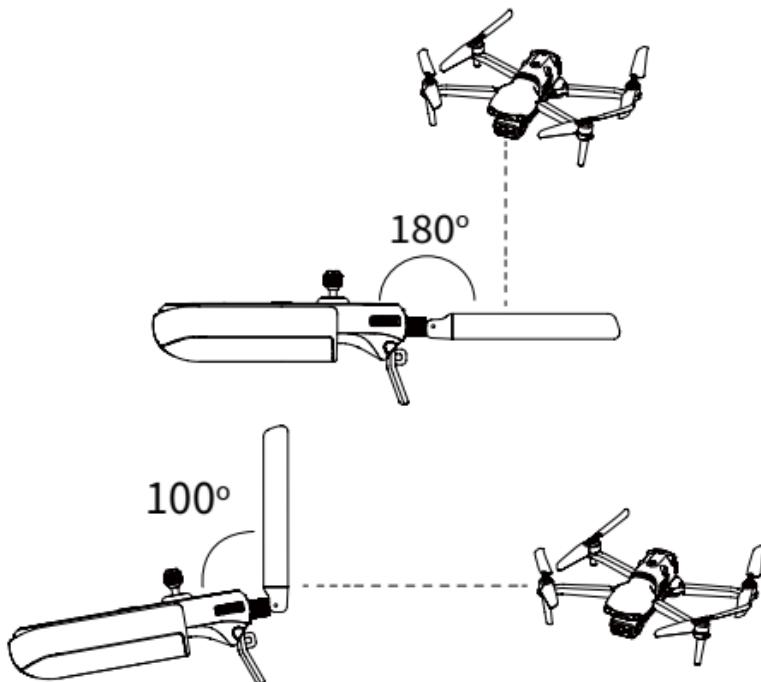
- ・プロペラの取り付け、取り外しの前に機体の電源を OFF にすること。
- ・プロペラは、損傷がないものをしっかりと装着しなければなりません。

## 9. 送信機の準備

(1) アンテナを広げ、送信機ハンドルの背面にあるスティックヘッドを取り外し、画面の両側にある対応するネジ穴にねじ込みます。

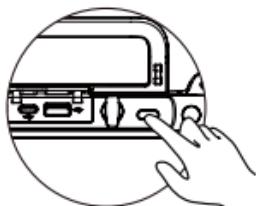


(2) アンテナと送信機背面の角度が  $180^{\circ}$  または  $260^{\circ}$  で、アンテナ面が機体に向くと、機体とコントローラー間の信号品質が最適な状態になります。

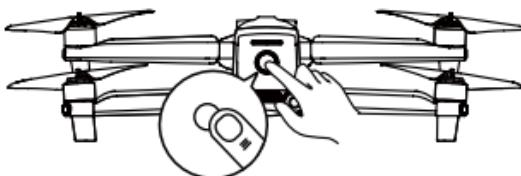


## 10. パワーオン

(1) 送信機の電源を 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。

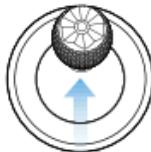


## 11. 離陸

(1) 両方の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。



(2) 左側のスティックをゆっくり上に押し上げる (Mode 2)。



---

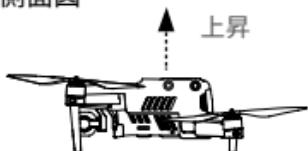
### △ 注:

- Mode 2 は、送信機のデフォルトの制御モードです。左スティックで機体の高度と方位を、右スティックで前後左右の動きを制御します。
  - 着陸の前に、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。
-

## 12. スティックのコントロール (Mode 2)

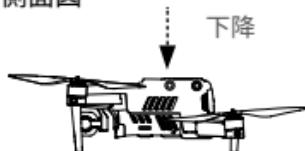
### 左側のスティック

左側面図



押し上げる

左側面図



押し下げる

上面図

機首左回転



左に押す

上面図

機首右回転

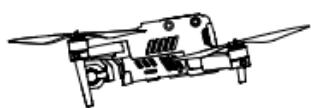


右に押す

### 右側のスティック

左側面図

← 前進



押し上げる

左側面図

→ 後退



押し下げる

後面図

← 左



左に押す

後面図

→ 右



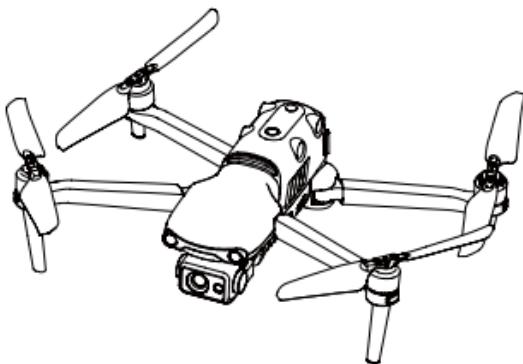
右に押す

## 13. 仕様

機体	
動作周波数	902~928MHz (FCC); 2.4~2.4835GHz; 5.725~5.850GHz( 日本以外 ); 5.650-5.755GHz ( 日本 )
送信出力 (EIRP)	900MHz: FCC/ISED<=31dBm 2.4GHz: FCC/ISED<=32dBm; CE/MIC/SRRC/RCM<=20dBm 5.8GHz/5.7GHz: FCC/ISED/SRRC/MIC<=33dBm; CE/RCM<=14dBm
送信機	
動作周波数	902~928MHz (FCC); 2.4~2.4835GHz; 5.725~5.850GHz( 日本以外 ); 5.650-5.755GHz ( 日本 )
送信出力 (EIRP)	FCC: ≤ 33dBm CE: ≤ 20dBm@2.4G, ≤ 14dBm@5.8G/5.7G SRRC: ≤ 20dBm@2.4G, ≤ 33dBm@5.8G/5.7G

## 1. 产品简介

EVO II Dual 640T V3 拥有卓越的飞行性能，轻松实现 20m/s 的最高速度，最长达 38 分钟的飞行时间、15 千米（FCC）的操作距离。并标配 Autel 智能遥控器 V3，集成 7.9 英寸 2048x1536 高清触控屏，可实现 1080P 实时画面回传。



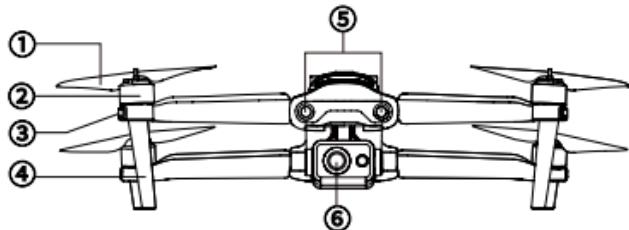
---

### △ 注意：

初次飞行之前查阅所有文档说明。不当操作无人机将会带来伤害或损失，并失去所有适用的质保服务。

---

## 2. 飞行器部件



① 螺旋桨

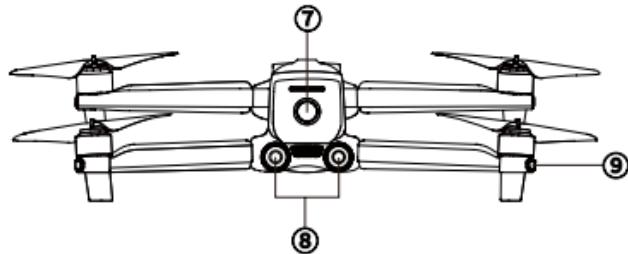
② 电机

③ 前 LED 指示灯

④ 起落架

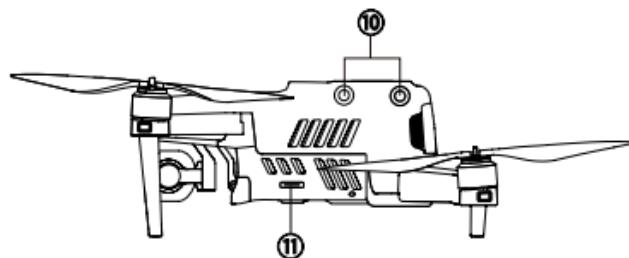
⑤ 前视视觉系统

⑥ 相机云台



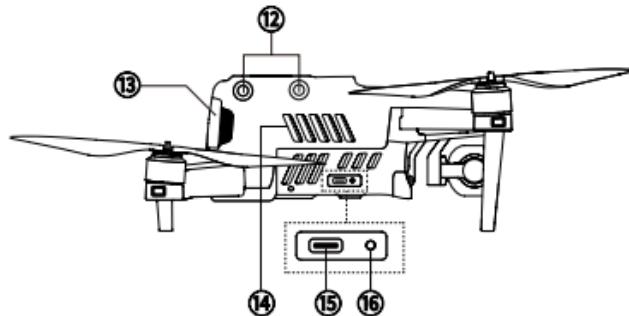
⑦ 电源按钮  
⑧ 后视视觉系统

⑨ 后 LED 指示灯



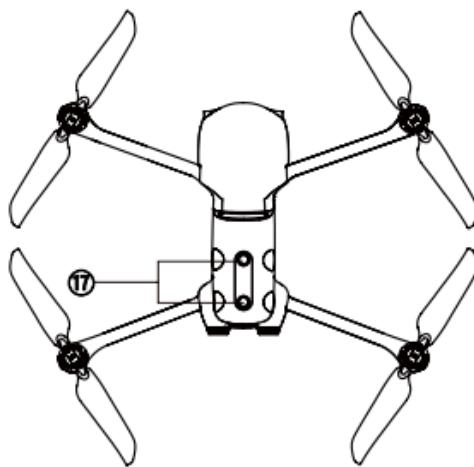
⑩ 左视视觉系统

⑪ SD 卡卡槽

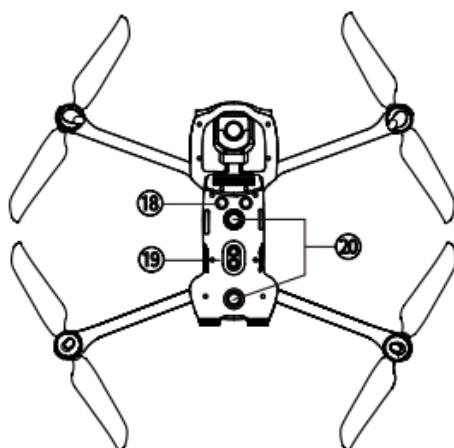


⑫ 右视视觉系统  
⑬ 飞行器电池  
⑭ 风扇排风口

⑮ USB-C 端口  
⑯ 配对按键 /  
配对指示灯



⑯ 上视视觉系统



⑰ 超声波传感器

⑲ LED 补光灯

⑳ 下视视觉系统

### 3. 飞行指示灯

飞行器每个机臂的末端均有一个 LED 指示灯。前面的 LED 亮起后为稳定的红色，可以帮助您辨别机头的方向。后面的 LED 将显示飞行器当前的飞行状态。下表为每个状态指示灯的含义。

#### 指示灯：

**慢速闪烁：**每 2 秒闪烁一次

#### 颜色：

R - 红色

**快速闪烁：**每 1 秒闪烁两次

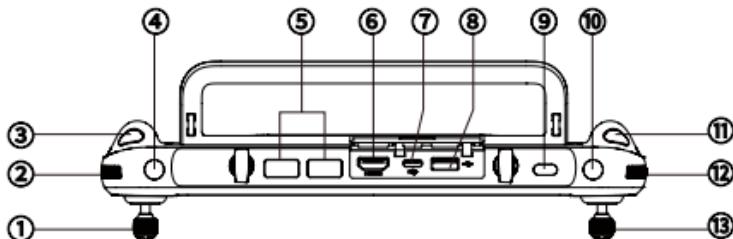
G - 绿色

**交替闪烁：**以不同的颜色交替闪烁

Y - 黄色

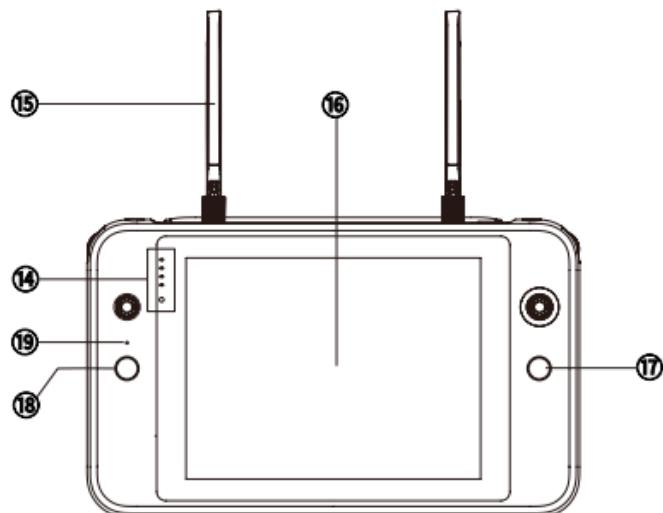
指示灯状态定义	
<b>正常状态</b>	
RGY - 交替闪烁	系统自检
YG - 交替闪烁	预热
G - 慢速闪烁	飞行器处于 GPS 模式
<b>警告</b>	
Y - 慢速闪烁	飞行器处于 ATTI 模式
Y - 快速闪烁	飞行器与遥控器之间无连接
R - 慢速闪烁	低电量警告
R - 快速闪烁	严重低电量警报
R - 常亮	严重问题或 IMU 异常
RY - 交替闪烁	指南针异常，需校准 / 磁力计干扰
<b>指南针校准</b>	
Y - 快速闪烁	准备对指南针进行校准 / 飞行器正在进行校准
G - 常亮	校准成功
R - 红色常亮	校准失败

## 4. 遥控器

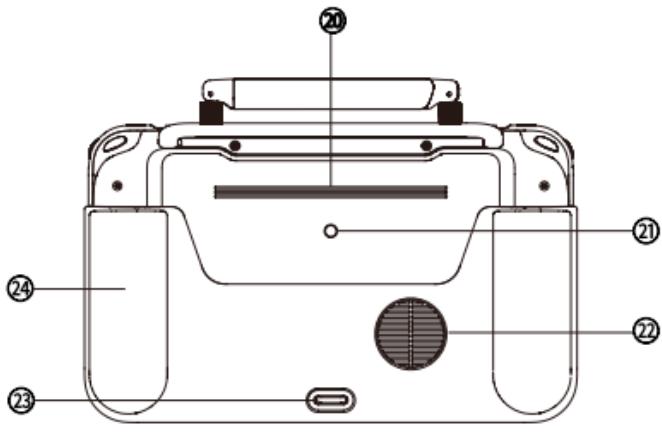


- |           |             |           |
|-----------|-------------|-----------|
| ① 左摇杆     | ⑥ HDMI 接口   | ⑩ 自定义键 C2 |
| ② 云台俯仰拨轮  | ⑦ TYPE-C 接口 | ⑪ 拍照按键    |
| ③ 录像按键    | ⑧ USB 接口    | ⑫ * 变焦拨轮  |
| ④ 自定义键 C1 | ⑨ 电源按键      | ⑬ 右摇杆     |
| ⑤ 出风口     |             |           |

\* 后续拨轮功能可能变更，请以实际使用效果为准。



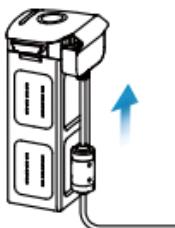
- |         |         |               |
|---------|---------|---------------|
| ⑭ 电量指示灯 | ⑯ 触摸显示屏 | ⑱ 自动起飞 / 返航按键 |
| ⑮ 天线    | ⑰ 暂停按键  | ⑲ 麦克风         |



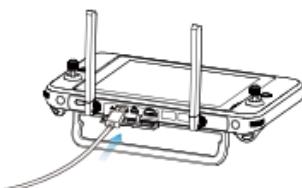
(20) 喇叭孔  
(21) 标准 1/4 接口  
(22) 进风口  
(23) 下挂钩  
(24) 保护罩

## 5. 充电

(1) 飞行器电池：将充电线一端插入电池的充电槽口，另一端通过适配器连接至交流电源（100-240V）。



(2) 遥控器充电：将充电线的一端接入遥控器顶部的 USB 接口，另一端通过适配器连接至交流电源（100-240V）。



### △ 注意：

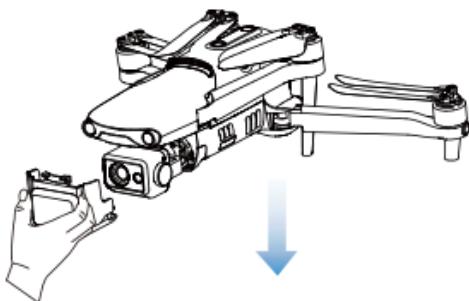
- 请使用标配的充电器给电池和遥控器充电。
- 飞行器电池充满需要 90 分钟，遥控器充满需 120 分钟。

## 6. Autel Explorer App

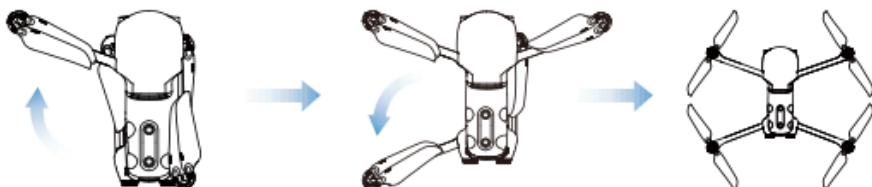
请在安卓应用市场搜索并下载 Autel Explorer。

## 7. 准备飞行器

(1) 开启飞行器电源开关前，请先取下云台保护罩。



(2) 展开机臂和螺旋桨。



---

### ⚠ 注意：

折叠机臂之前，应先关闭飞行器电源开关。先折叠后机臂和螺旋桨，再折叠前机臂。

---

## 8. 螺旋桨

飞行器默认已安装好螺旋桨，如果您需要重新安装，请参考以下步骤。

- 安装螺旋桨

- (1) 关闭飞行器。
- (2) 按白色标记匹配螺旋桨和对应电机。
- (3) 用力按下螺旋桨，然后沿锁定方向转动，使螺旋桨安装牢固。



- 拆卸螺旋桨

- (1) 关闭飞行器。
- (2) 用力按下螺旋桨，然后沿解锁方向转动，以拆下螺旋桨。

### 图例说明

④ 锁定方向：按指示方向旋转以固定螺旋桨。

⑤ 解锁方向：按照指示旋转螺旋桨以将其松开。

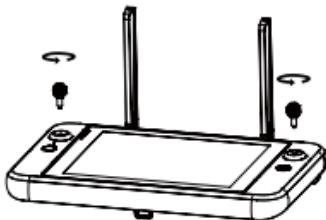
---

#### ⚠ 注意：

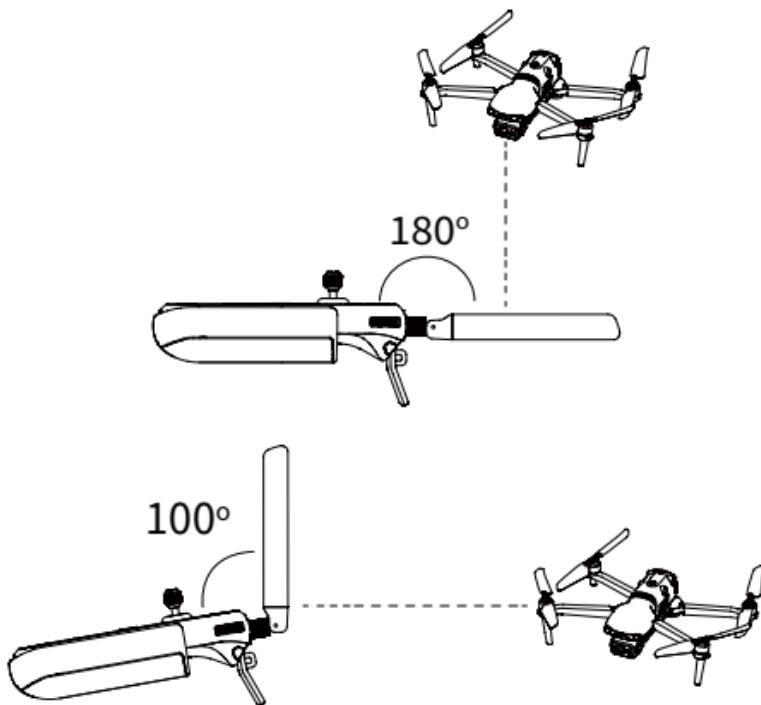
- 安装或拆卸螺旋桨之前，应先关闭飞行器电源开关。
  - 飞行前请确保螺旋桨必须完好无损且稳固安装在飞行器上。
-

## 9. 准备遥控器

- (1) 展开天线，取下提手背部的摇杆并分别旋入遥控器屏幕两侧的对应螺孔中。



- (2) 调整天线位置，当天线与遥控器背面呈 180° 或 260° 夹角，且天线平面正对飞行器时，遥控器与飞行器的信号质量可达到最佳状态。

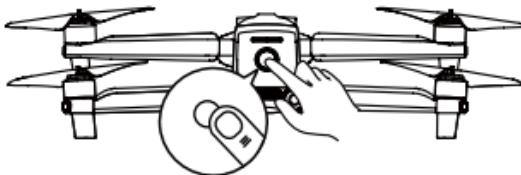


## 10. 开启设备

- (1) 长按电源按键 2s 可开启遥控器电源。



(2) 长按电源按键 3 秒，开启飞行器。电池电量指示灯随之亮起，显示当前的电量。

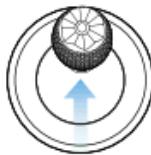


## 11. 起飞

(1) 以内倾或外倾方式扒动摇杆并停留 2 秒启动飞行器电机。



(2) 慢慢向上推动左摇杆（美国手）使飞行器起飞。



---

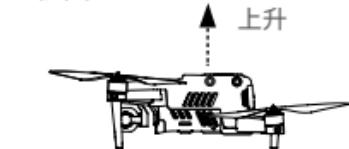
### ⚠ 注意：

- 遥控器出厂默认操控方式为“美国手”。其中左摇杆控制飞行器的升降与航向，右摇杆控制飞行器的平移。
  - 起飞前，将飞机放在平坦的水平面上，并使机尾朝向自己。
-

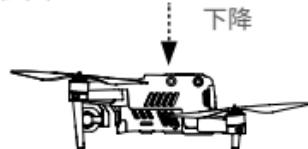
## 12. 摆杆操控方法 (美国手)

### 左摇杆

左视图



左视图



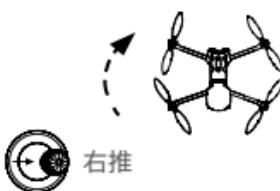
俯视图

机头向左转



俯视图

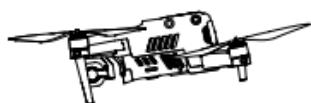
机头向右转



### 右摇杆

左视图

← 前进



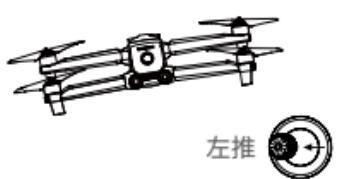
左视图

→ 后退



后视图

← 左移



后视图

→ 右移

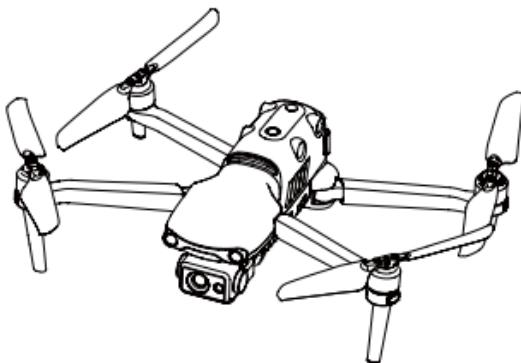


## 13. 规格参数

飞行器	
工作频率	902 至 928 MHz (FCC); 2.4 至 2.4835GHz; 5.725 至 5.850 GHz (非日本地区); 5.650 至 5.755GHz (日本)
等效全向辐射功率 (EIRP)	900MHz: FCC/ISED<=31dBm 2.4GHz: FCC/ISED<=32dBm; CE/MIC/SRRC/RCM<=20dBm 5.8GHz/5.7GHz: FCC/ISED/SRRC/MIC<=33dBm; CE/RCM<=14dBm
遥控器	
工作频率	902 至 928 MHz (FCC); 2.4 至 2.4835GHz; 5.725 至 5.850 GHz (非日本地区); 5.650 至 5.755GHz (日本)
等效全向辐射功率 (EIRP)	FCC: ≤ 33dBm CE: ≤ 20dBm@2.4G, ≤ 14dBm@5.8G/5.7G SRRC: ≤ 20dBm@2.4G, ≤ 33dBm@5.8G/5.7G

## 1. 產品簡介

EVO II Dual 640T V3 擁有卓越的飛行性能，輕鬆實現 20m/s 的最高速度，最長達 38 分鐘的飛行時間、15 千米（FCC）的操作距離。並標配 Autel 智能遙控器 V3，集成 7.9 英寸 2048x1536 高清觸控屏，可實現 1080P 即時畫面回傳。



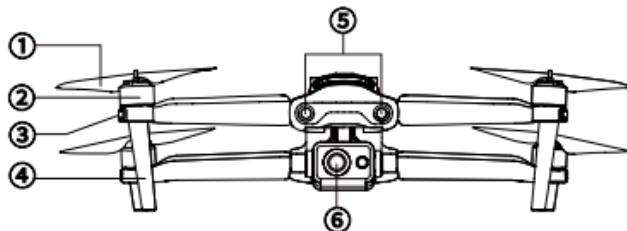
---

### ⚠ 注意：

初次飛行之前查閱所有文檔說明。不當操作無人機將會帶來傷害或損失，並失去所有適用的質保服務。

---

## 2. 飛行器部件



① 螺旋槳

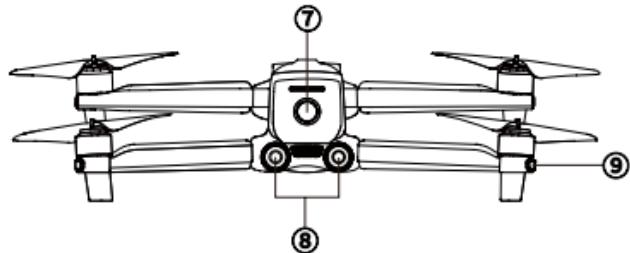
② 電機

③ 前 LED 指示燈

④ 起落架

⑤ 前視視覺系統

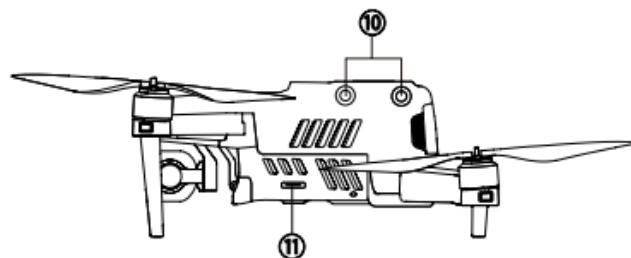
⑥ 相機雲臺



⑦ 電源按鈕

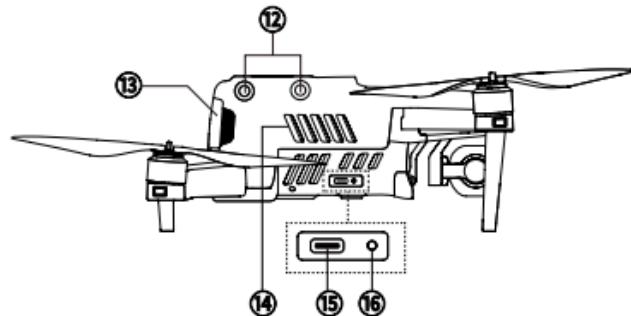
⑨ 後 LED 指示燈

⑧ 後視視覺系統



⑩ 左視視覺系統

⑪ SD 卡卡槽



⑫ 右視視覺系統

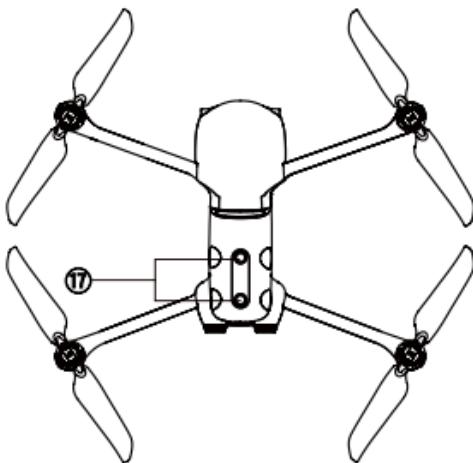
⑯ USB-C 端口

⑬ 飛行器電池

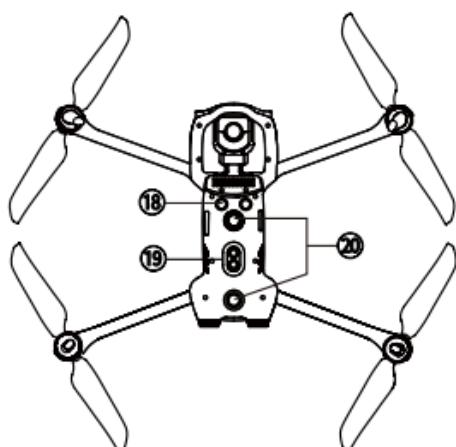
⑯ 配對按鍵 /

⑭ 風扇排風口

配對指示燈



⑯ 上視視覺系統



⑰ 超聲波感測器

⑲ LED 補光燈

⑳ 下視視覺系統

### 3. 飛行指示燈

飛行器每個機臂的末端均有一個 LED 指示燈。前面的 LED 亮起後為穩定的紅色，可以幫助您辨別機頭的方向。後面的 LED 將顯示飛行器當前的飛行狀態。下表為每個狀態指示燈的含義。

#### 指示燈：

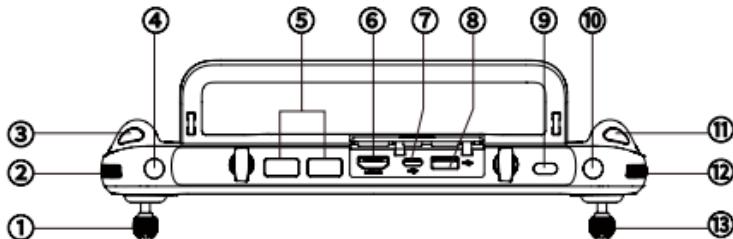
- 慢速閃爍：每 2 秒閃爍一次  
快速閃爍：每 1 秒閃爍兩次  
交替閃爍：以不同的顏色交替閃爍

#### 顏色：

- R - 紅色  
G - 綠色  
Y - 黃色

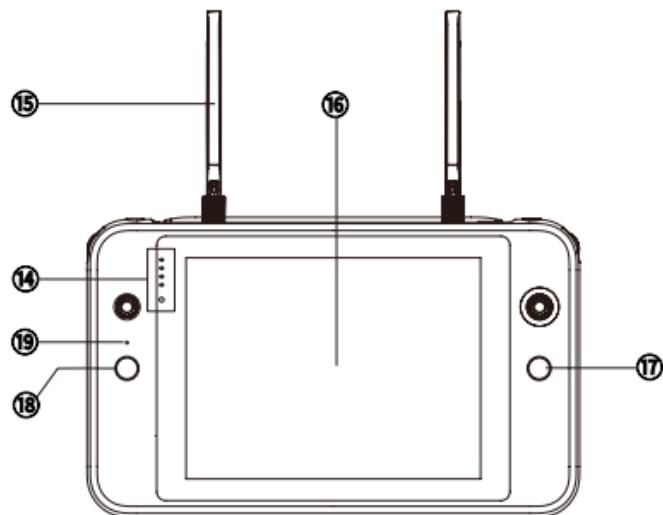
指示燈狀態定義	
正常狀態	
RGY - 交替閃爍	系統自檢
YG - 交替閃爍	預熱
G - 慢速閃爍	飛行器處於 GPS 模式
警告	
Y - 慢速閃爍	飛行器處於 ATTI 模式
Y - 快速閃爍	飛行器與遙控器之間無連接
R - 慢速閃爍	低電量警告
R - 快速閃爍	嚴重低電量警報
R - 常亮	嚴重問題或 IMU 異常
RY - 交替閃爍	指南針異常，需校準 / 磁力計干擾
指南針校準	
Y - 快速閃爍	準備對指南針進行校準 / 飛行器正在進行校準
G - 常亮	校準成功
R - 紅色常亮	校準失敗

## 4. 遙控器

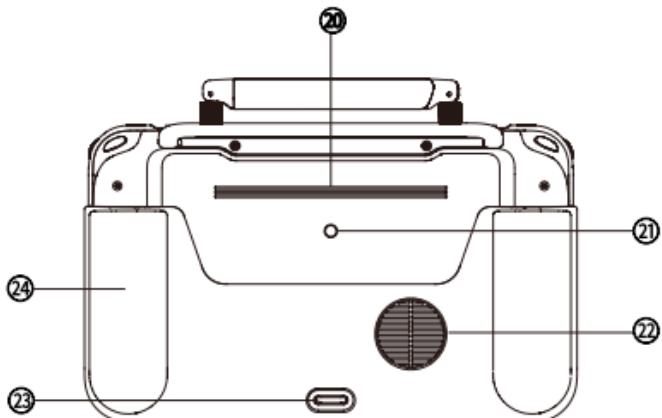


- |           |             |           |
|-----------|-------------|-----------|
| ① 左搖杆     | ⑥ HDMI 介面   | ⑩ 自定義鍵 C2 |
| ② 雲臺俯仰撥輪  | ⑦ TYPE-C 介面 | ⑪ 拍照按鍵    |
| ③ 錄影按鍵    | ⑧ USB 介面    | ⑫ * 變焦撥輪  |
| ④ 自定義鍵 C1 | ⑨ 電源按鍵      | ⑬ 右搖杆     |
| ⑤ 出風口     |             |           |

\* 後續撥輪功能可能變更，請以實際使用效果為准。



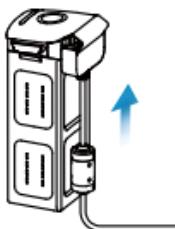
- |         |         |               |
|---------|---------|---------------|
| ⑭ 電量指示燈 | ⑯ 觸摸顯示幕 | ⑳ 自動起飛 / 返回按鍵 |
| ⑮ 天線    | ⑰ 暫停按鍵  | ⑲ 麥克風         |



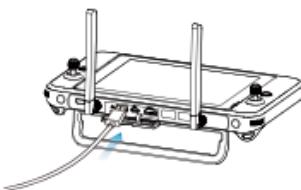
(20) 喇叭孔  
(21) 標準 1/4 介面  
(22) 進風口  
(23) 下掛鈎  
(24) 保護罩

## 5. 充電

(1) 飛行器電池：將充電線一端插入電池的充電槽口，另一端通過適配器連接至交流電源（100-240V）。



(2) 遙控器充電：將充電線的一端接入遙控器頂部的 USB 介面，另一端通過適配器連接至交流電源（100-240V）。



### △ 注意：

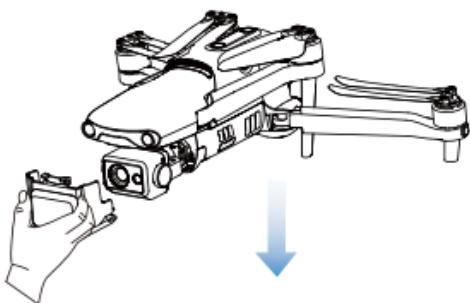
- 請使用標配的充電器給電池和遙控器充電。
- 飛行器電池充滿需要 90 分鐘，遙控器充滿需 120 分鐘。

## 6. Autel Explorer App

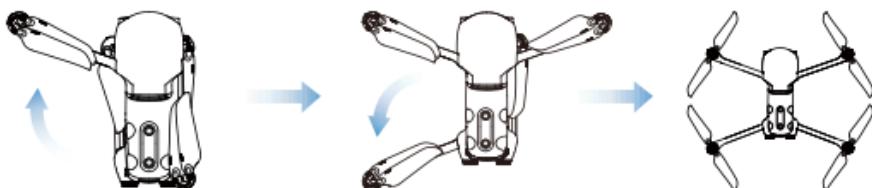
請在 Google Play 搜索並下載 Autel Explorer。

## 7. 準備飛行器

- (1) 開啟飛行器電源開關前，請先取下雲臺保護罩。



- (2) 展開機臂和螺旋槳。



---

### ⚠ 注意：

折疊機臂之前，應先關閉飛行器電源開關。先折疊後機臂和螺旋槳，再折疊前機臂。

---

## 8. 螺旋槳

飛行器默認已安裝好螺旋槳，如果您需要重新安裝，請參考以下步驟。

- 安裝螺旋槳

- (1) 關閉飛行器。
- (2) 按白色標記匹配螺旋槳和對應電機。
- (3) 用力按下螺旋槳，然後沿鎖定方向轉動，使螺旋槳安裝牢固。



- 拆卸螺旋槳

- (1) 關閉飛行器。
- (2) 用力按下螺旋槳，然後沿解鎖方向轉動，以拆下螺旋槳。

### 圖例說明

Ⓐ 鎖定方向：按指示方向旋轉以固定螺旋槳。

Ⓑ 解鎖方向：按照指示旋轉螺旋槳以將其鬆開。

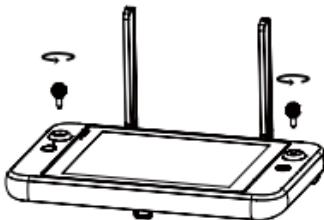
---

#### ⚠ 注意：

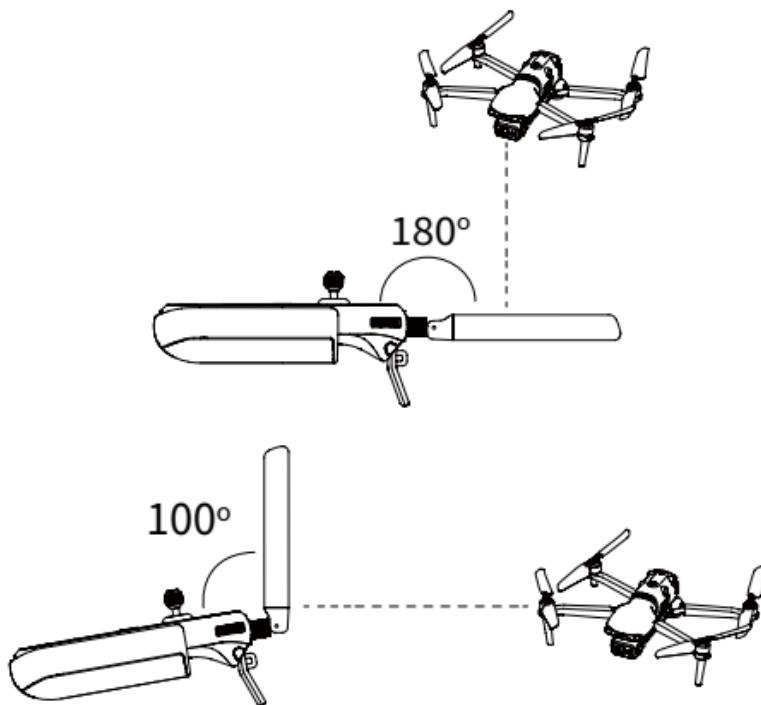
- 安裝或拆卸螺旋槳之前，應先關閉飛行器電源開關。
  - 飛行前請確保螺旋槳必須完好無損且穩固安裝在飛行器上。
-

## 9. 準備遙控器

- (1) 展開天線，取下提手背部的搖杆並分別旋入遙控器螢幕兩側的對應螺孔中。

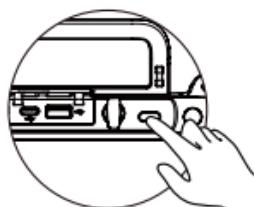


- (2) 調整天線位置，當天線與遙控器背面呈  $180^\circ$  或  $260^\circ$  夾角，且天線平面正對飛行器時，遙控器與飛行器的信號品質可達到最佳狀態。

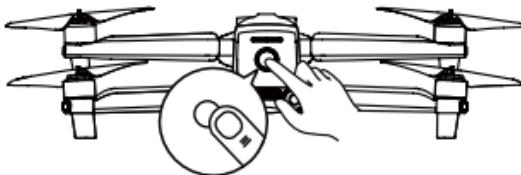


## 10. 開啟設備

- (1) 長按遙控器電源鍵 2 秒，開啟遙控器電源。



(2) 長按電池電源鍵 3 秒，開啟飛行器。電池電量指示燈隨之亮起，顯示當前的電量。

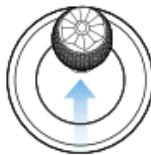


## 11. 起飛

(1) 以內傾或外傾方式扒動搖杆並停留 2 秒啟動飛行器電機。



(2) 慢慢向上推動左搖杆（美國手）使飛行器起飛。



---

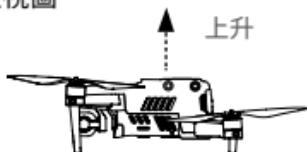
### ⚠ 注意：

- 遙控器出廠默認操控方式為“美國手”。其中左搖杆控制飛行器的升降與航向，右搖杆控制飛行器的平移。
  - 起飛前，將飛機放在平坦的水平面上，並使機尾朝向自己。
-

## 12. 搖杆操控方法 (美國手)

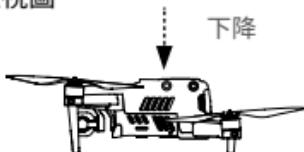
### 左搖杆

左視圖



上推

左視圖



下推

俯視圖

機頭向左轉



左推

俯視圖

機頭向右轉



右推

### 右搖杆

左視圖



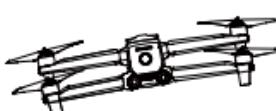
上推

左視圖



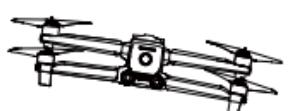
下推

後視圖



左推

後視圖



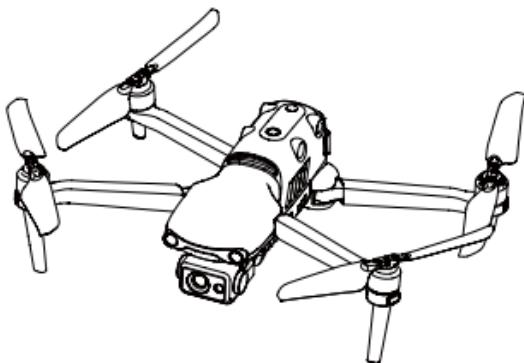
右推

## 13. 規格參數

飛行器	
工作頻率	902 至 928 MHz (FCC) ; 2.4 至 2.4835GHz; 5.725 至 5.850 GHz (非日本地區) ; 5.650 至 5.755GHz (日本)
等效全向輻射功率 (EIRP)	900MHz: FCC/ISED<=31dBm 2.4GHz: FCC/ISED<=32dBm; CE/MIC/SRRC/RCM<=20dBm 5.8GHz/5.7GHz: FCC/ISED/SRRC/MIC<=33dBm; CE/RCM<=14dBm
遙控器	
工作频率	902 至 928 MHz (FCC) ; 2.4 至 2.4835GHz; 5.725 至 5.850 GHz (非日本地區) ; 5.650 至 5.755GHz (日本)
等效全向辐射功率 (EIRP)	FCC: ≤ 33dBm CE: ≤ 20dBm@2.4G, ≤ 14dBm@5.8G/5.7G SRRC: ≤ 20dBm@2.4G, ≤ 33dBm@5.8G/5.7G

## 1. 개요

EVO II Dual 640T V3 의 최대 속도는 72km/h , 비행 시간 38 분 및 작동 거리 15km(FCC) 의입니다 . 조종기는 2048x1536 픽셀 해상도를 자랑하는 7.9 인치 터치 스크린과 통합되어 있습니다 .



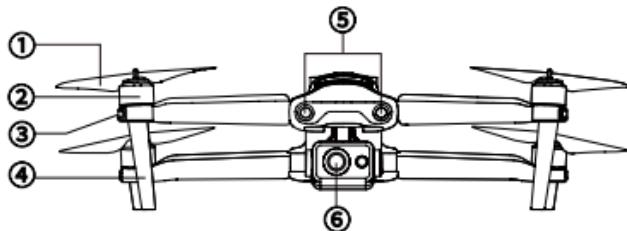
---

### ⚠ 중요 :

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

---

## 2. 드론



① 로펠러

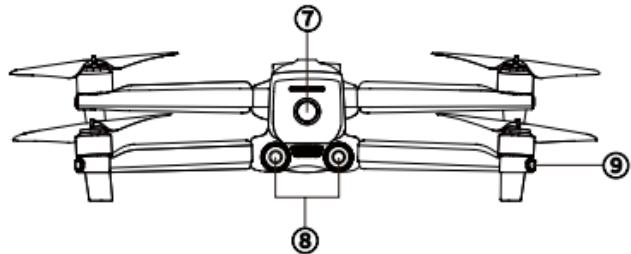
② 모터

③ 전면부 LED 표시등

④ 랜딩기어

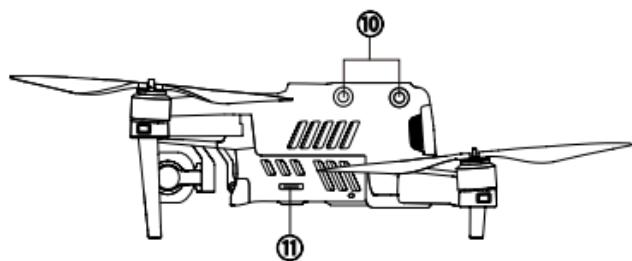
⑤ 전방 비전 시스템

⑥ 카메라 짐벌



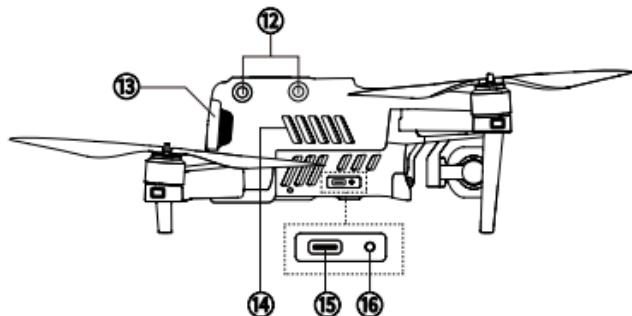
- ⑦ 전원 버튼  
⑧ 후방 비전 시스템

⑨ 후면 LED 표시등



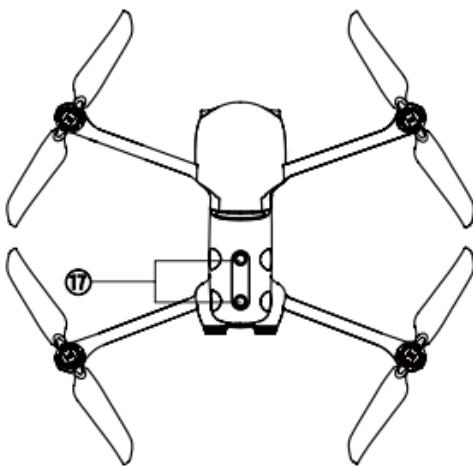
⑩ 좌측 비전 시스템

⑪ SD Card 포트

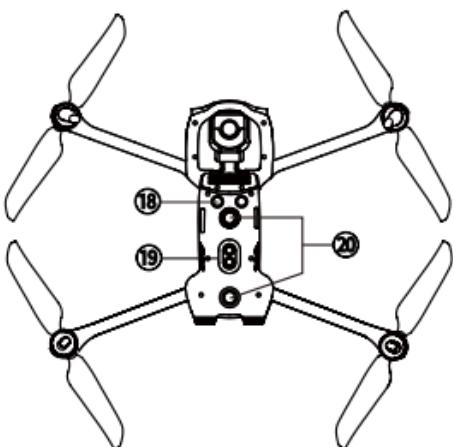


- ⑫ 우측 비전 시스템  
⑬ 항공기 배터리  
⑭ 팬 배기

⑮ USB 포트  
⑯ 패어링 버튼 /  
페어링 표시등



⑯ 탑 비전 시스템



⑰ 초음파 센서

⑲ 하향 비전 조명 LED

⑯ 하향 비전 시스템

### 3. 비행 LED 표시등

LED 표시기는 항공기 각각의 암 끝에 있습니다. 기체의 기수 방향을식별하는데 도움이 되도록 전면 LED 가 빨간색으로 켜집니다. 후면 LED 는기체의 현재 비행 상태를 표시합니다. 아래 차트는 각 상태 표시기의 의미를보여줍니다.

#### 표시등 상태:

느리게 깜박임 : 2 초마다 한 번씩 깜박임

빠르게 깜박임 : 1 초에 2 번 깜박임

번갈아 깜박임 : 다른 색상으로 번갈아가며 깜박임

#### 표시등 색상 :

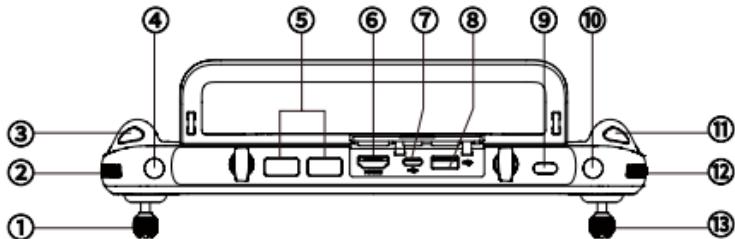
R - 빨간색

G - 노란색

Y - 초록색

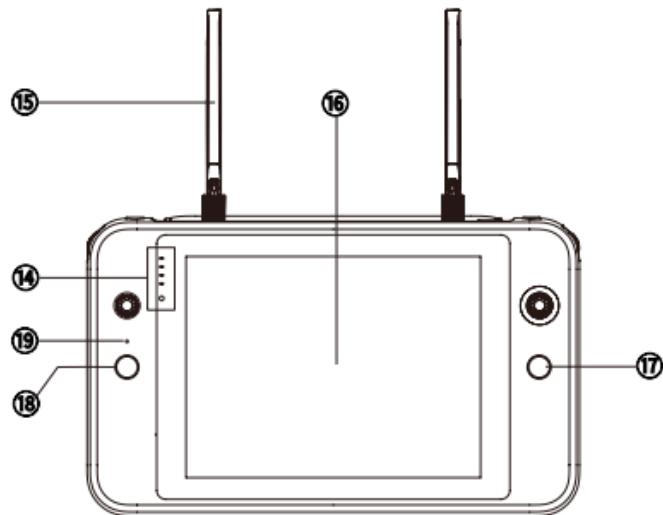
비행 LED 표시등 상태	
<b>정상 상태</b>	
RGY - 번갈아 깜박임	시스템 셀프 헤
YG - 번갈아 깜박임	항공기 기체 예열중
G - 느리게 깜박임	항공기 GPS 모드 사용중
<b>경고</b>	
Y - 느리게 깜박임	항공기 ATTI 모드 사용중
Y - 빠르게 깜박임	항공기와 스마트 컨트롤러가 연결되지 못함
R - 느리게 깜박임	배터리 부족 경고
R - 빠르게 깜박임	심각한 수준의 배터리 부족 경고
R - 계속 켜져있음	심각한 문제발생 또는 IMU 에러
RY - 번갈아 깜박임	나침반 비정상 상태, 보정필요 / 자기간섭발생
<b>나침반 보정</b>	
Y - 빠르게 깜박임	나침반 보정준비 완료됨 / 기체가 교정중
G - 계속 켜져있음	나침반 교정 성공
R - 계속 켜져있음	나침반 교정 실패함

## 4. 조종기

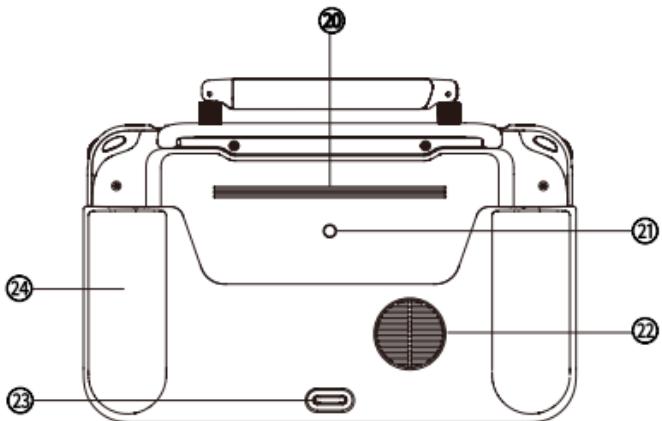


- |                 |                 |
|-----------------|-----------------|
| ① 왼쪽 커맨드 스틱     | ⑧ USB TYPE-A 포트 |
| ② 짐벌 피치 앵글 휠    | ⑨ 전원 버튼         |
| ③ 동영상 녹화 버튼     | ⑩ 사용자 정의 버튼 C2  |
| ④ 사용자 정의 버튼 C1  | ⑪ 사진 셔터 버튼      |
| ⑤ 공기 배출구        | ⑫ * 줌 컨트롤 휠     |
| ⑥ HDMI 포트       | ⑬ 오른쪽 커맨드 스틱    |
| ⑦ USB TYPE-C 포트 |                 |

\* 기능은 변경될 수 있으므로, 실질적인 작동을 표준으로 삼으십시오.



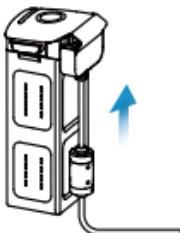
- |           |                |
|-----------|----------------|
| ⑭ 배터리 표시등 | ㉑ 일시정지 버튼      |
| ⑮ 안테나     | ㉒ 자동이륙 /RTH 버튼 |
| ⑯ 터치 스크린  | ㉓ 마이크          |



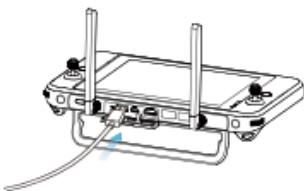
(20) 스피커 구멍                  (22) 에어 벤트  
(21) 삼각대 장착 구멍                  (23) 하부 휙

## 5. 충전

- (1) 배터리 : 충전 컨넥터를 배터리의 충전포트에 연결합니다.



- (2) 조종기 : USB 포트에 제공된 충전케이블을 연결합니다.



### ⚠ 중요 :

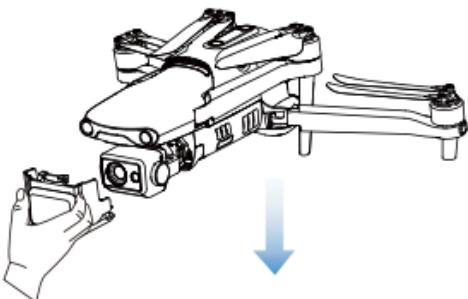
- 항상 비행하기 전에 기체와 조종기 배터리를 완전히 충전하십시오.
- 기체를 완전히 충전하는데 약 90 분, 스마트 컨트롤러 충전에는 대략 120 분 필요합니다.

## 6. Autel Explorer App

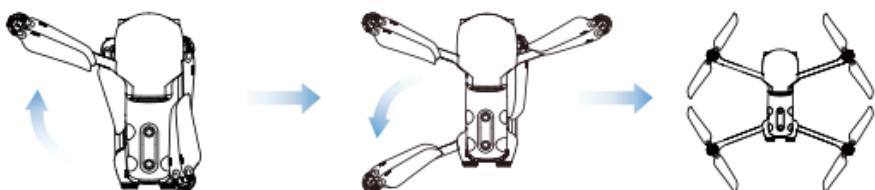
Google Play에서 Autel Explorer 다운로드.

## 7. 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.

---

## 8. 프로펠러

프로펠러는 이미 기체이 부착되어 있기에 프로펠러를 다시 설치해야하는 경우는 다음의 지침이 적용됩니다. 흰색 표시된 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 풁니다.

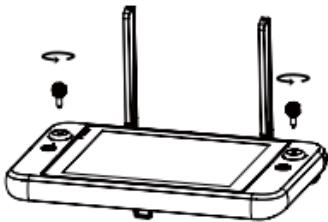
---

#### ⚠ 중요 :

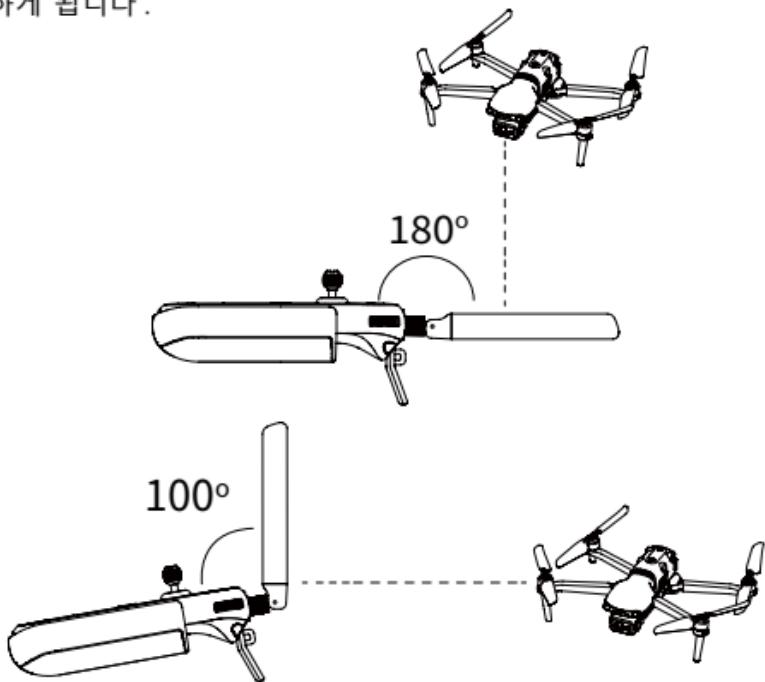
- 프로펠러를 부착하거나 탈착하는 경우 반드시 작업전에 전원을 끕니다.
- 새 프로펠러는 손상되지 않고, 단단히 부착되어야 합니다.

## 9. 조종기 준비

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



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

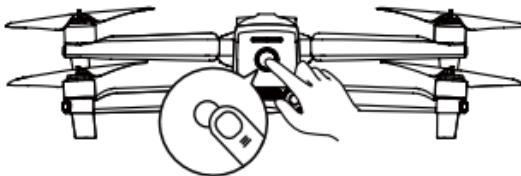


## 10. 전원켜기

(1) 전원버튼을 2 초간 눌러서 스마트컨트롤러를 켭니다.



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

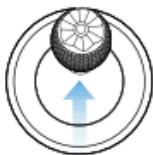


## 11. 이륙

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



(2) 왼쪽 커맨드 스틱을 천천히 윗 방향으로 누릅니다 (Mode 2).



---

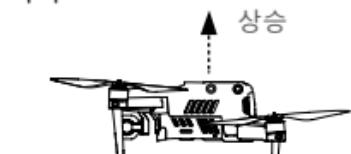
### △ 중요 :

- Mode 2는 조종기의 기본 제어 모드입니다. 왼쪽 스틱은 기체의 고도와 방향을 제어하고, 오른쪽 스틱은 전진, 후진 및 측면 움직임을 제어합니다.
  - 이륙전에 기체를 평평한 지면에 위치하고, 기체의 후면이 조작자를 향하게 합니다.
-

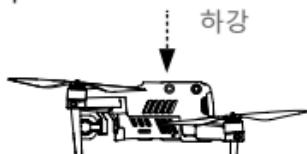
## 12. 커맨드 스틱 사용법 ( Mode 2 )

### 좌측 커맨드 스틱

좌측



좌측



평면도

왼쪽으로 회전



왼쪽으로 이동

평면도

오른쪽으로 회전

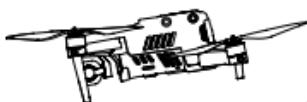


오른쪽으로 이동

### 우측 커맨드 스틱

좌측

앞으로



좌측

뒤로



후면

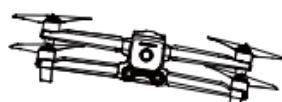
왼쪽으로



왼쪽으로 이동

후면

오른쪽으로



오른쪽으로 이동

## 13. 제품 사양

드론	
RF 수신기 작동 주파수	902~928 MHz(FCC); 2.4~2.4835GHz; 5.725~5.850 GHz( 일본 외 ); 5.650~5.755GHz( 일본 )
전송 전력 (EIRP)	900MHz: FCC/ISED<=31dBm 2.4GHz: FCC/ISED<=32dBm; CE/MIC/SRRC/RCM<=20dBm 5.8GHz/5.7GHz: FCC/ISED/SRRC/MIC<=33dBm; CE/RCM<=14dBm
조종기	
RF 수신기 작동 주파수	902~928 MHz(FCC); 2.4~2.4835GHz; 5.725~5.850 GHz( 일본 외 ); 5.650~5.755GHz( 일본 )
전송 전력 (EIRP)	FCC: ≤ 33dBm CE: ≤ 20dBm@2.4G, ≤ 14dBm@5.8G/5.7G SRRC: ≤ 20dBm@2.4G, ≤ 33dBm@5.8G/5.7G



[www.autelrobotics.com](http://www.autelrobotics.com)

©2022 Autel Robotics Co., Ltd. All Rights Reserved