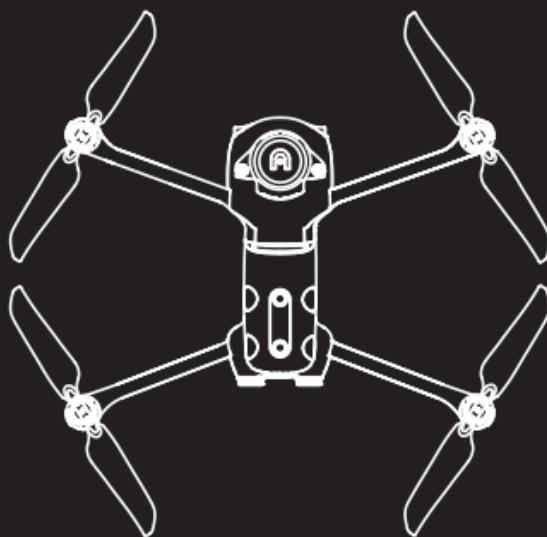


クイックガイド

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

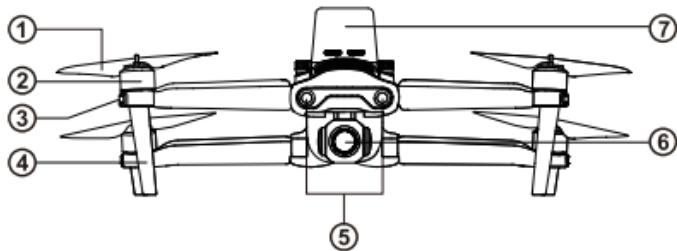
EVO II RTKシリーズを手にすると、かつてなかったような探検、発見、創造ができます。

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。

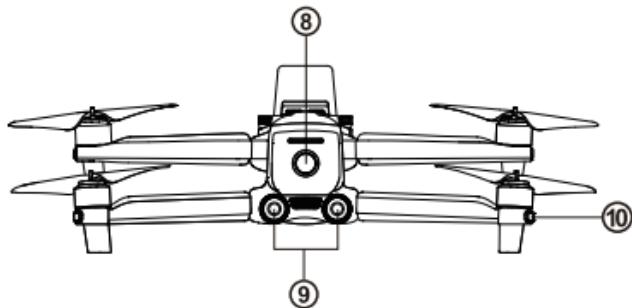
⚠ 重要:

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。



正面図

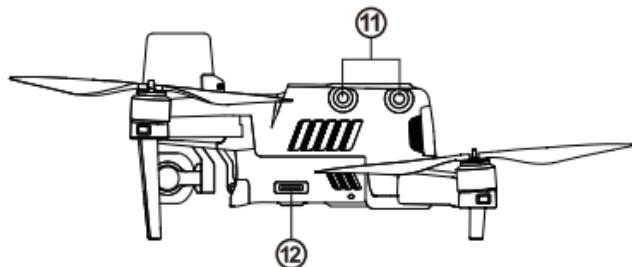
- | | |
|------------|---------------|
| ① プロペラ | ⑤ 正面LEDインジケータ |
| ② モータ | ⑥ カメラ用ジンバル |
| ③ 前方視覚システム | ⑦ RTKモジュール |
| ④ 着陸装置 | |



後面図

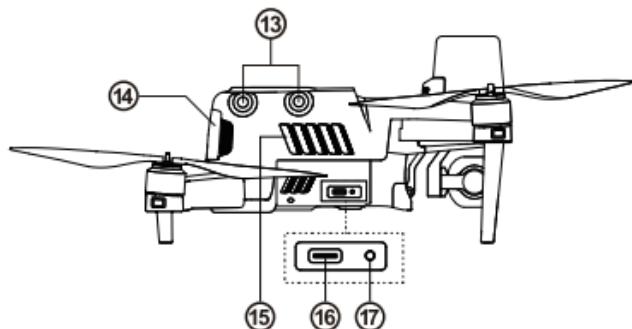
- ⑧ 電源スイッチ
⑩ 後方視覚システム

⑨ 後面LEDインジケータ



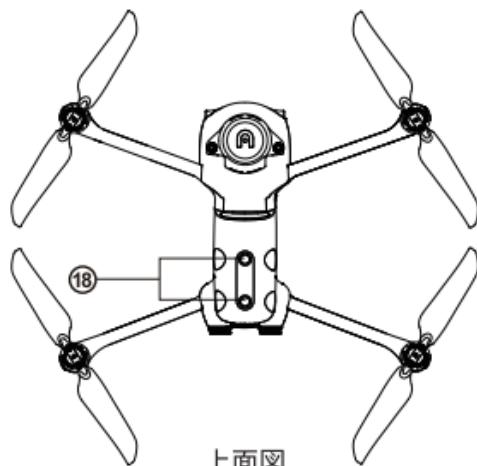
左側面図

- ⑪ 左側視覚システム
⑫ SDカードスロット



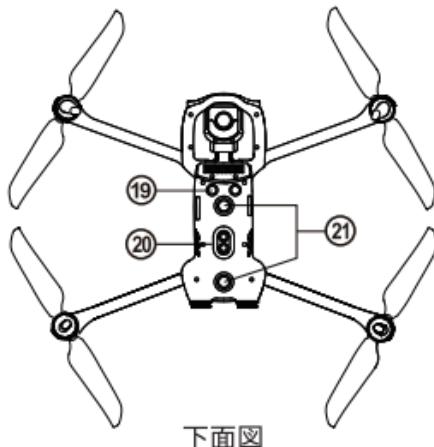
右側面図

- 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

- ⑯ 上部視覚システム



下面図

- ⑲ 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	色キー
遅い点滅：2秒に1回の割合で点滅	R 赤
速い点滅：1秒に2回の割合で点滅	Y 緑
二重点滅：2回点滅し、ポーズをおいてからまた点滅	G 黄色
交互点滅：異なる色で交互に点滅	

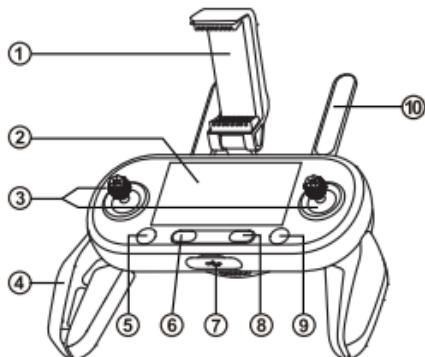
飛行LEDインジケータの状態の定義	
正常な状態	
RGY—交互点滅	システムの自己診断が起動
YG—交互点滅	機体はウォームアップ中
G—遅い点滅	機体はGPSモード中
警告	
Y—速い点滅	機体とリモコンとの接続されていない
R—遅い点滅	バッテリーの残量が少なくなっている警告
R—速い点滅	バッテリーの残量が少なくなりすぎている警告
R—点灯	重大問題—IMU(慣性計測装置)のエラー
RY—交互点滅	コンパスが異常、キャリブレーションが必要、磁気探知器が干渉、コンパスのキャリブレーションが必要
Y—速い点滅	コンパスのキャリブレーションの準備が完了、機体がキャリブレーション中
G—点灯	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

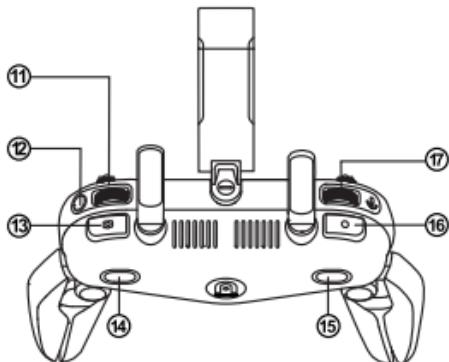
R—速い点滅

ジェスチャー操作のコマンドを受信

3. リモコン



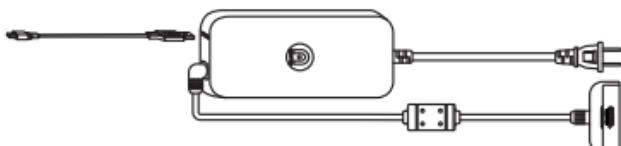
- | | |
|--------------|--|
| ① モバイル端末ホルダー | 調整可能な180°の視野角により、最高の視聴効果を実現 |
| ② 飛行情報パネル | 飛行状態、警告メッセージ、ライブ配信動画を表示 |
| ③ コマンドスティック | 機体の方向と動きをコントロール |
| ④ ハンドグリップ | 折りたたんでコンパクトに収納可能 |
| ⑤ 着陸・離陸ボタン | 機体の離陸・着陸を命令 |
| ⑥ 電源スイッチ | 2秒間長押しするとリモコン |
| ⑦ USBポート | 充電用、モバイル端末の接続用 |
| ⑧ ポーズボタン | 機体の自律飛行を一時中止してその場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



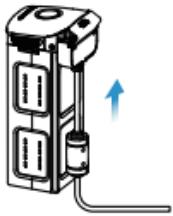
- ⑪ 画面ナビゲーションダイアル OLED画面をスクロール
- ⑫ 画面ナビゲーションボタン モバイル端末の接続を外して、このボタンを1秒間長押しすると、リモコンの画像送信画面のON/OFF
- ⑬ シャッターボタン 写真を撮る。バーストモードをONにすると、数個の画像が1回ボタンを押すだけで撮影できる。詳しくは、アプリケーションマニュアルを参照
- ⑭ Aボタン アプリAutel Explorer™を使って機能を設定
- ⑮ Bボタン アプリAutel Explorer™を使って機能を設定
- ⑯ 録画ボタン 映像の録画を開始・停止
- ⑰ ジンバルピッチダイアル カメラジンバルのピッチ角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

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。

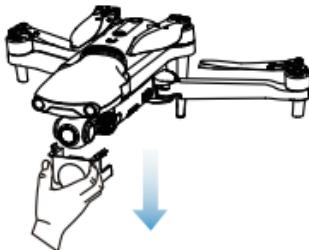
1. アップルストアかグーグルプレイから「Autel Explorer」を検索し、モバイル端末のEVOにアプリをインストールします。
2. モバイル端末のアプリを立ち上げます。
3. 画面上のプロンプトに従ってモバイル端末リモコンに接続します。



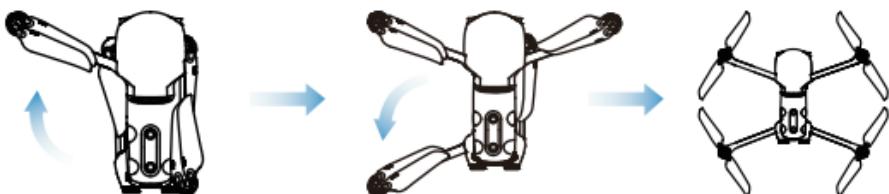
注記:Autel Explorer™ は、iOS 9.0以降、およびアンドロイド4.4以降をサポートします。

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。

・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。
- 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

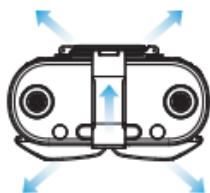
プロペラの取り付け、取り外しの前に機体の電源をOFFにすること。

△ 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。

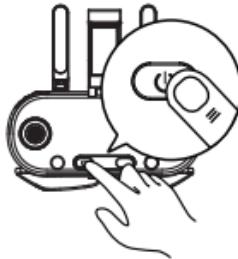


- 2) できるだけ強い信号を確実に受信するために、アンテナを垂直にします。

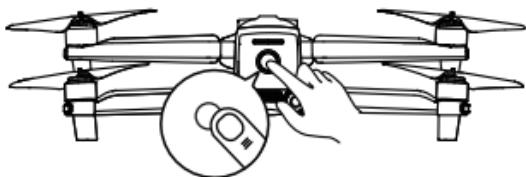


9. パワーオン

- 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。

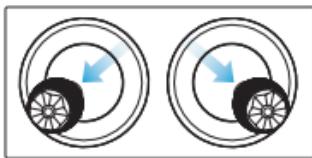


- 2). 機体の電源をONにします。機体の電源スイッチを3秒間長押しします。現在のバッテリー残量が明示されます。



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



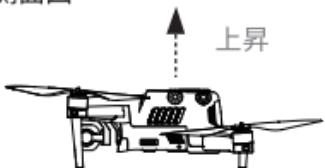
左側のコマンドスティックを
ゆっくり上に押し上げる(モード2)

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。

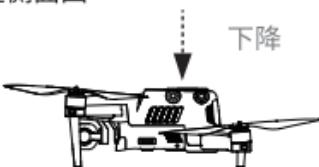
11. コマンドスティックのコントロール(モード2)

左側のコマンドスティック

左側面図



左側面図



上面図

機首左回転



上面図

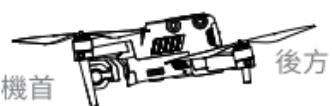
機首右回転



右側のコマンドスティック

左側面図

← 前進



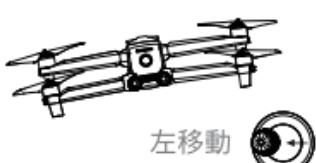
左側面図

→ 後退



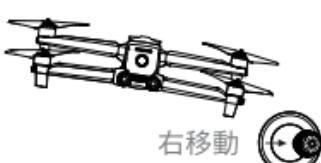
後面図

← 左



後面図

→ 右





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