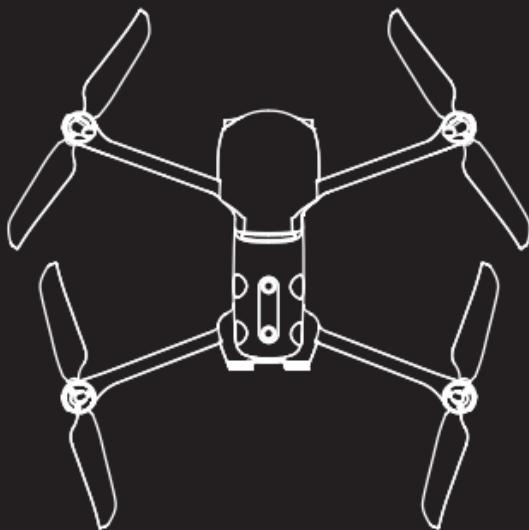


퀵 가이드

에보2 듀얼 640T



AUTEL
ROBOTICS

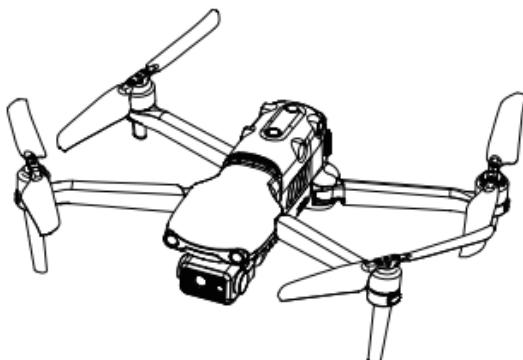
목차

1. 에보2 DUAL 640T 소개	1
2. 드론(항공기) 전면, 후면 및 왼쪽 측면 뷰	1
3. 드론(항공기) 우측면, 상단 및 하단 뷰	2
4. 비행 LED 표시등	4
5. 리모트 컨트롤러	5
6. 항공기 및 스마트 컨트롤러 충전하기	6
7. AUTEL EXPLORERTM 앱 설치(옵션)	7
8. 항공기 준비하기	7
9. 새 프로펠러 설치하기	8
10. 리모트 컨트롤러 준비하기	9
11. 전원 공급	10
12. 이륙하기	10
13. 커맨드 스틱 작동법 (모드 2)	11

1. WELCOME TO EVO II

고성능 드론 Autel Robotics 제품군을 구입하신 것을 환영합니다! 이제 이전과는 다른 방식으로 탐색, 발견 및 생성할 수 있습니다. EVO II Dual 640T는 장애물 회피 및 지능형 비행 모드와 같은 고급 기능뿐만 아니라 45mph의 최고속도, 33 분 비행 호버링 시간, 38 분 비행 시간 및 5.6마일 흡 복귀기능등의 첨단 기능을 제공합니다.

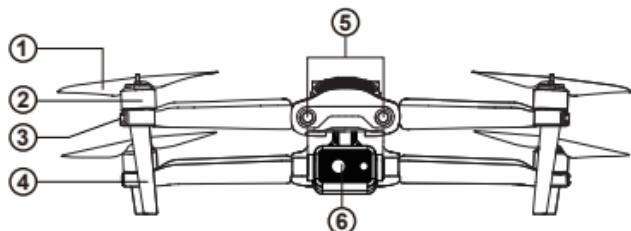
EVO II Dual 640T에는 방사측정 열감지 센서가 있으며 안정화된 3 축 카메라를 사용하면 최대 8K / 25fps로 촬영하고 모바일 장치 또는 리모컨의 내장 OLED 화면에서 최대 1080p로 라이브 피드를 볼 수 있습니다. 이 가이드를 사용하여 EVO II Dual 640T의 기능에 대한 개요와 사용 방법을 확인하십시오. 제품구입문의는 덕유항공(주)로 문의주시면 답변드리고 있습니다.



⚠ 중요:

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

2. 항공기 전면 & 후면 & 좌측면 뷰



정면

① 프로펠러

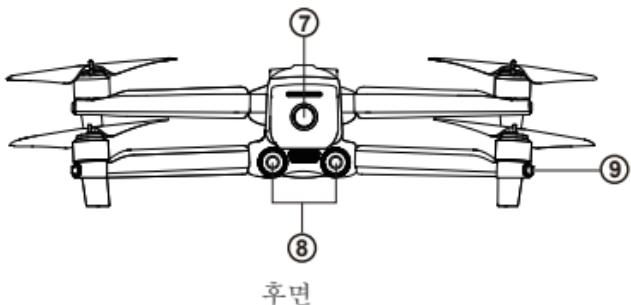
② 모터

③ 전면부 LED 표시등

④ 랜딩 기어

⑤ 전방 비전 시스템

⑥ 카메라 짐벌

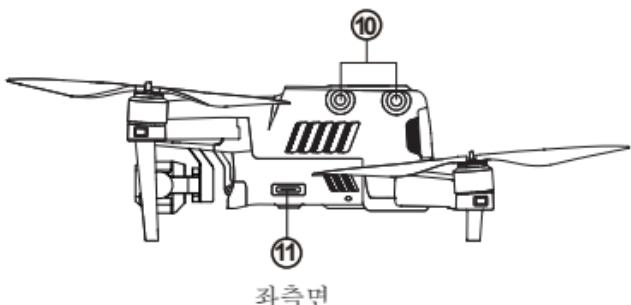


후면

⑦ 파워 버튼

⑧ 후방 비전 시스템

⑨ 후방 LED 표시등

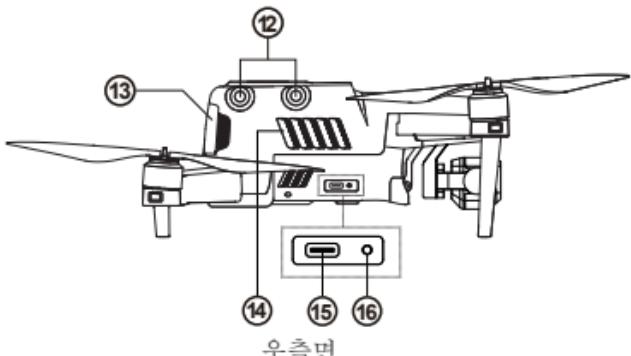


좌측면

⑩ 좌측 비전 시스템

⑪ SD Card 포트

3. 항공기 우측면 & 상부 & 하부 뷰



우측면

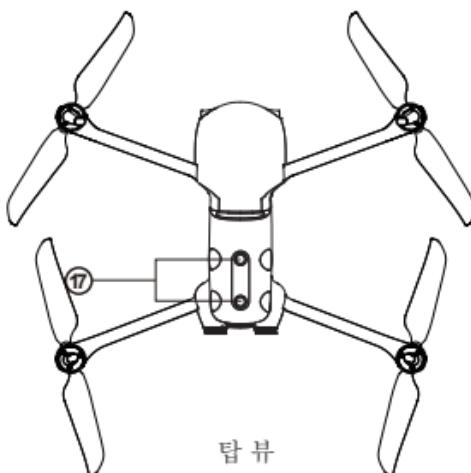
⑫ 우측 비전 센서

⑬ 항공기 배터리

⑭ 팬 배기

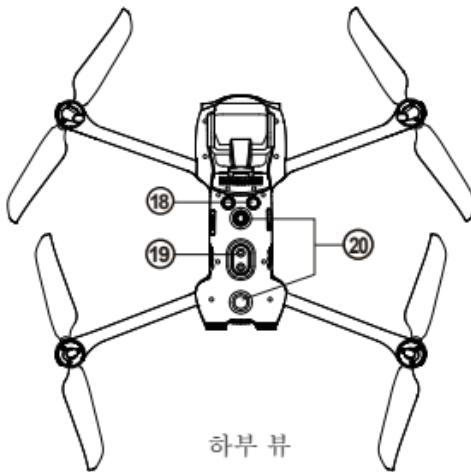
⑮ USB 포트

⑯ 리모트 컨트롤 페어링버튼/페어링 표시등



탑 뷰

⑰ 탑 비전 시스템



하부 뷰

⑱ 초음파 센서

⑲ 하향 비전 조명LED

⑳ 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 색상 :

R – 빨간색

G – 노란색

Y – 초록색

표시등 상태 :

느리게 깜박임: 2초마다 한 번씩 깜박임

빠르게 깜박임 : 1초에 2번 깜박임

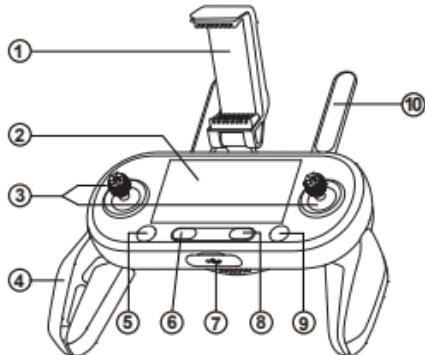
두 번 깜박임 : 2번 깜박이고 일시중지 그리고 반복

번갈아 깜박임 : 다른 색상으로 번갈아가며 깜박임

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	항공기 ATTI 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. 리모트 컨트롤러



① 모바일 장치 홀더

최적의 가시성 제공을 위해서 180도 조정 가능한 시야각을 제공합니다.

② 비행정보 패널

비행상태, 경고 메세지 그리고 라이브 비디오 피드상태를 표시합니다.

③ 커맨드 스틱

항공기의 방향 및 움직임 제어
보관이 용이하게 제공된 접이식 핸드 그립

④ 핸드 그립

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

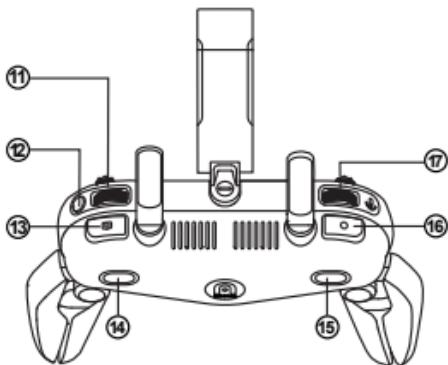
항공기에 자율비행 작업을
일시 중지하고 제자리에서
호버링하거나 자율비행 작업을
재개하도록 지시합니다.

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 셔터 버튼

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

⑭ 버튼A

Autel Explorer™ 앱을 사용하여 버튼기능설정

⑮ 버튼 B

Autel Explorer™ 앱을 사용하여 버튼기능설정

⑯ 녹화버튼

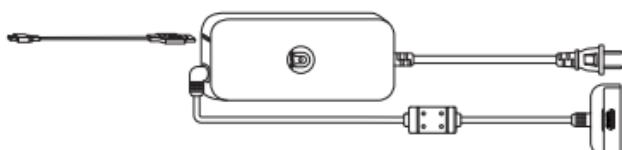
비디오 녹화 시작 또는 중지

⑰ 짐벌 피치 다이얼

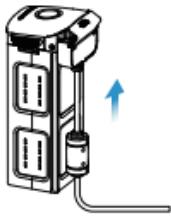
카메라 짐벌의 피치 각도를 제어합니다.

6. 항공기 및 스마트 컨트롤러 충전

제공된 충전기를 사용하여 기체 배터리와 리모트 컨트롤을 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 스트리밍과 향상된 비행 및 카메라 제어 기능을 제공합니다. 연결하려면 아래 단계를 따르세요.

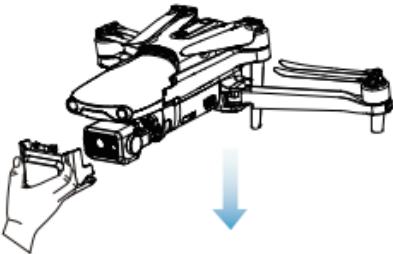
- App Store 또는 Google Play에서 "Autel Explorer"를 검색하고 모바일 장치에 EVO II 용 앱을 설치합니다.
- 모바일 장치에서 앱을 시작합니다.
- 화면의 지시에 따라 모바일 장치를 리모콘에 연결합니다.



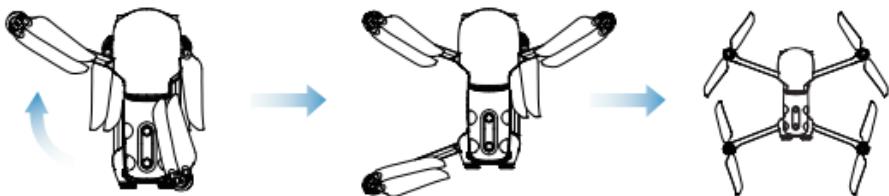
참고: Autel Explorer는 iOS 9.0 이상 및 Android 4.4 이상을 지원합니다.

8. 항공기 준비

- 짐벌 홀더를 제거합니다.



2) 팔(암)과 프로펠러를 펼칩니다.



⚠ 중요

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

9. 새 프로펠러 설치

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

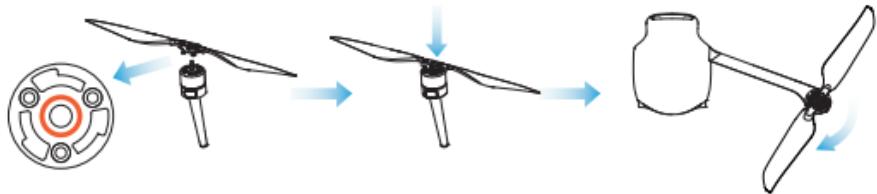
흰색표시된 프로펠러는 흰색으로 표시된 모터에 설치해야만 합니다.

- 새 프로펠러 장착

- 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 품습니다.
- ━ 검정색 표시 프로펠러>쌍을 맞춤> 검정색 표시 모터
- ━ 흰색 표시 프로펠러>쌍을 맞춤> 흰색 표시 모터

⚠ 경고

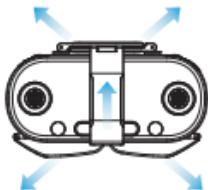
프로펠러를 부착하거나 탈착하는 경우 반드시 작업 전에 전원을 끕니다.

⚠ 중요

프로펠러 장착/탈착 작업 시 반드시 보호장갑을 착용합니다.

10. 리모트 컨트롤러 준비

- 1). 모바일 장치 홀더와 안테나를 펼칩니다.

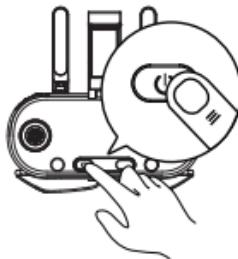


- 2). 가장 강한 시그널 신호를 유지하기 위해 안테나를 수직으로 조절합니다.

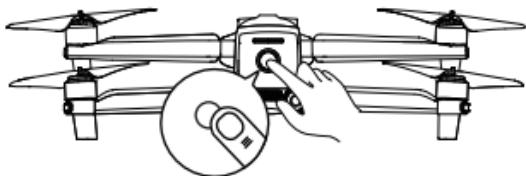


11. 전원켜기

- 전원버튼을 2초간 눌러서 스마트 컨트롤러를 켭니다.

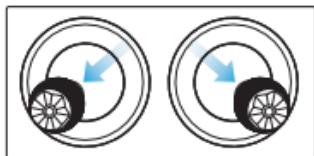


- 전원버튼을 3초간 눌러서 기체의 전원을 켭니다.
현재의 배터리 잔량이 표시됩니다.



12. 이륙

- 기체를 평평한 표면에 위치시키고, 사람은 기체 후면에서 거리를 두어 떨어져 있습니다.
- 아래의 그림과 같은 포지션중에서 하나를 선택하여 두개의 명령스틱을 2초간 밀면 모터가 작동을 시작합니다:



or



- 모터가 회전하고 있는 상태에서 아래와 같이 한 가지 방법을 선택하여 드론을 이륙시킵니다:



왼쪽 커맨드 스틱을 천천히



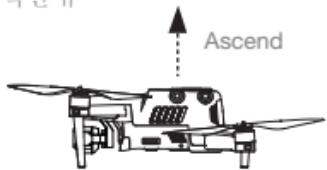
윗 방향으로 누릅니다 (모드2)

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

13. 커맨드 스틱 사용법 (모드 2)

상승/하강

좌측면 뷰



좌측 커맨드 스틱

좌측면 뷰

하강



왼쪽/오른쪽 회전

헤드 왼쪽으로 회전



헤드 오른쪽으로 회전



전방향/후방향

좌측면 뷰

전방향



좌측면 뷰

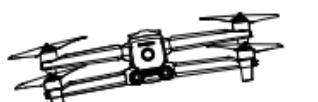
후방향



왼쪽/오른쪽 이

후면 뷰

왼쪽방향

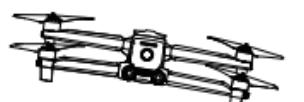


커맨드 스틱 왼쪽으로 밀기



오른쪽 방향

후면 뷰



커맨드 스틱 오른쪽으로 밀기



WWW.AUTELROBOTICS.COM

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