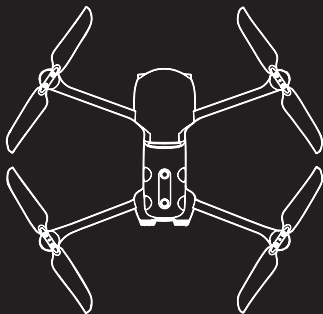


EVO II Pro V3

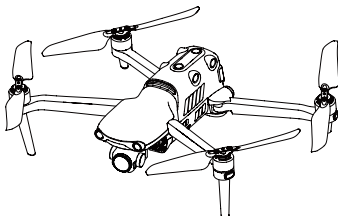
QUICK START GUIDE
クイックシガリーイズド
快速指引
快速指引
퀵 가이드



AUTEL
ROBOTICS

1. OVERVIEW

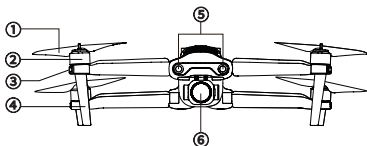
The EVO II Pro V3 brings excellent flight performance, achieving a top speed of 20m/s (45mph), 40-minute flight time, and an operating distance at 15km (9.32miles, FCC). The aircraft comes with a 6.4 inch touch-screen controller, which allows users to view the live feed at up to 1080p.



⚠ 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

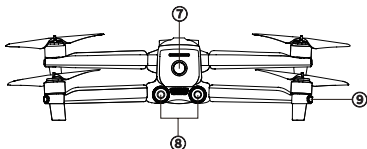
② Motors

③ Front LED Indicators

④ Landing Gear

⑤ Front Vision System

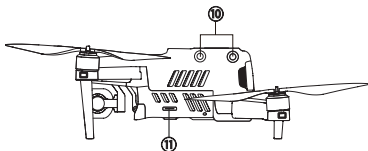
⑥ Gimbal Camera



⑦ Power Button

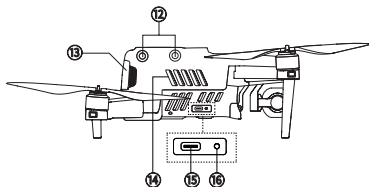
⑨ Rear LED Indicators

⑧ Rear Vision System



⑩ Left Side Vision System

⑪ SD Card Slot



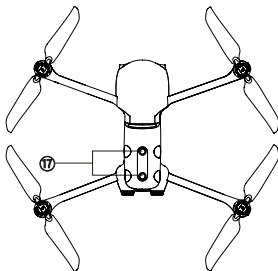
⑫ Right Side Vision System

⑮ USB-C Port

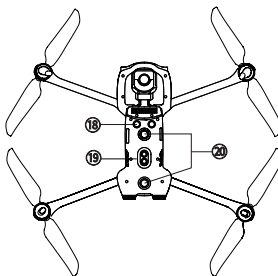
⑬ Aircraft Battery

⑯ Pairing Button /
Pairing Indicator

⑭ Air Vent



⑰ Upward Vision System



⑱ Ultrasonic Sensor

⑳ Downward Vision System

㉑ Downward Vision Lighting LED

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

Fast Flashing: Flashes twice per second

Alternate Flashing: Alternates among different colors

Color Key:

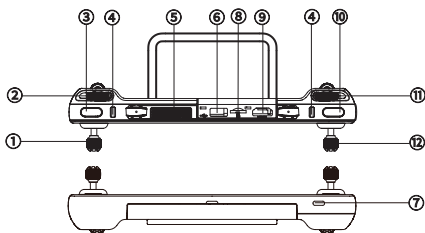
R – Red Color

G – Yellow Color

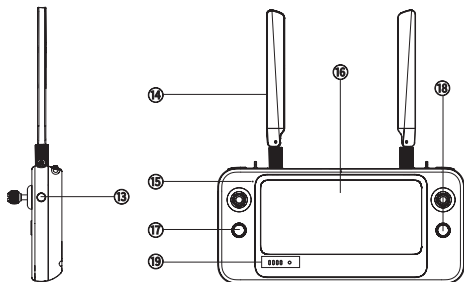
Y – Green Color

Definitions of Indicator Status	
Normal	
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
Warning	
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
Compass Calibration	
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

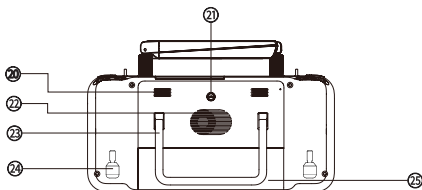
4. REMOTE CONTROLLER



- | | | |
|-----------------------|----------------------|-------------------------|
| ① Left Control Stick | ⑤ Air Outlet | ⑨ HDMI Port |
| ② Gimbal Pitch Dial | ⑥ USB-A Port | ⑩ Record/Shutter Button |
| ③ Customizable Button | ⑦ USB-C Port | ⑪ Zoom Control Wheel |
| ④ Chest Strap Hook | ⑧ Micro-SD Card Slot | ⑫ Right Control Stick |



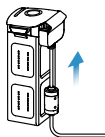
- | | | |
|----------------|---------------------------|---------------------------|
| ⑬ Power Button | ⑯ Touch Screen | ⑱ Pause Button |
| ⑭ Antenna | ⑰ Auto-takeoff/RTH Button | ⑲ Battery Level Indicator |



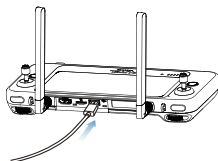
- | | | |
|----------------------|--------------|------------------------|
| ②① Speaker Hole | ②② Air Inlet | ②④ Sticks Storage Slot |
| ②① Tripod Mount Hole | ②③ Handle | ②⑤ Battery Case |

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 USB-C cable to the USB-C port at the top of the controller, and the other end to power adapter. Plug the power adapter into a power outlet (100-240V).



⚠ NOTE:

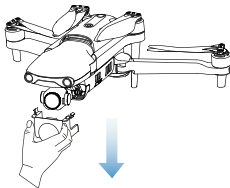
- Always fully charge the aircraft and smart controller battery before flying.
- It takes 90 minutes to fully charge the aircraft battery and controller.

6. AUTEL EXPLORER APP

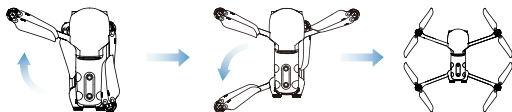
Search for 'Autel Explorer' from Google Play and install the app on your controller.

7. PREPARING THE AIRCRAFT

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



(2) Unfold the arms and propellers.



NOTE:

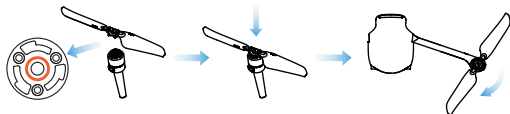
Power off the aircraft before folding the arms. Fold in the rear arms and propellers first, and then the front ones.

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.

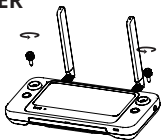
 Unlock Direction: Unfasten the propeller by rotating is as indicated.

NOTE:

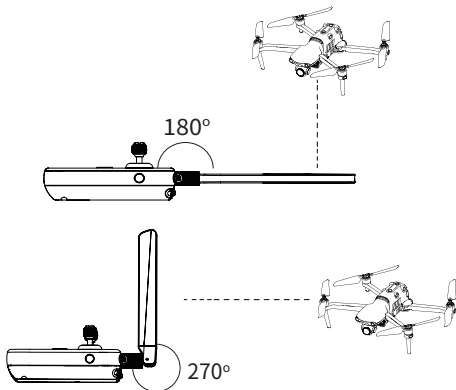
- Power off the aircraft before attaching or detaching propellers.
 - Propellers must be undamaged and firmly attached.
-

9. PREPARING THE CONTROLLER

- (1) The sticks storage slots are located on the back of the controller. Please take out the sticks and screw them into the corresponding bases.



- (2) Unfold the antennas. When the antenna and the back of the controller are at an angle of 180° or 270° , and the antenna surface is facing the aircraft, the signal quality between aircraft and controller will reach the optimal condition.

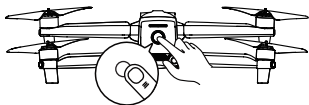


10. POWERING UP

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

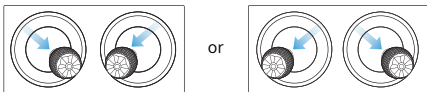


- (2) Press and hold the power button 3 seconds to turn on the aircraft. The current battery level will be clearly displayed.



11. TAKE OFF

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



- (2) Push the left command stick slowly upward.



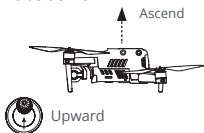
NOTE:

- 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.
-

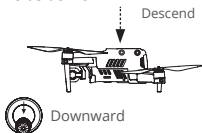
12. COMMAND STICK CONTROLS(MODE 2)

Left Command Stick

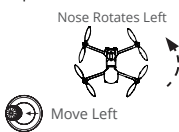
Left Side View



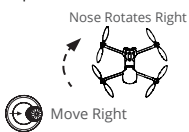
Left Side View



Top View

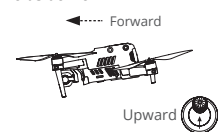


Top View

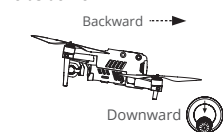


Right Command Stick

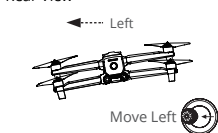
Left Side View



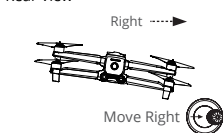
Left Side View



Rear View



Rear View

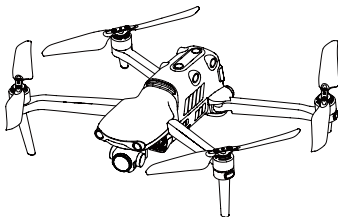


13. SPECIFICATIONS

Aircraft	
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/RRRC/RCM≤20dBm 5.8GHz/5.7GHz: FCC/ISED/RRRC/MIC≤33dBm; CE/RCM≤14dBm
Remote Controller	
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 RRRC: ≤20dBm@2.4G, ≤33dBm@5.8G/5.7G

1. 概要

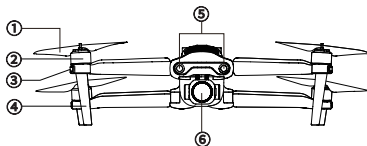
EVO II Pro V3 の最高速度時速は 72km、最大飛行時間は 40 分、最大飛行距離は 15km です。送信機は、2340x1080 ピクセルの解像度を誇る 6.4 インチのタッチスクリーンと一体化されています。



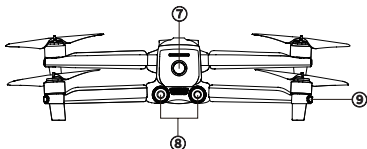
⚠ 注:

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。

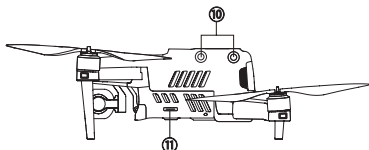
2. 機体



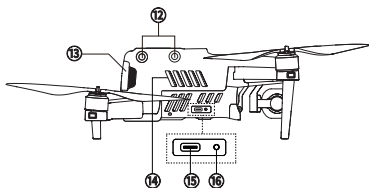
- | | |
|-----------------|------------|
| ① プロペラ | ④ 着陸装置 |
| ② モータ | ⑤ 前方視覚システム |
| ③ 正面 LED インジケータ | ⑥ カメラ用ジンバル |



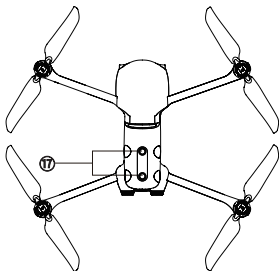
- ⑦ 電源スイッチ ⑨ 後面 LED インジケータ
- ⑧ 後方視覚システム



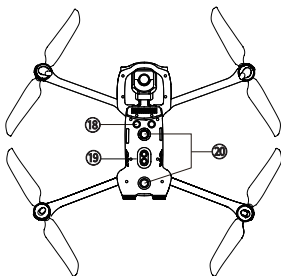
- ⑩ 左側視覚システム ⑪ SD カードスロット



- ⑫ 右側視覚システム ⑮ USB ポート
- ⑬ 機体バッテリー ⑯ ペアリングボタン /
- ⑭ ファン排気口 ペアリングインジケータ



⑰ 上部視覚システム



- ⑱ 超音波センサ
- ⑲ 視覚照明 LED

⑳ 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: 毎 2 秒闪烁一次

速い点滅: 毎 1 秒闪烁两次

二重点滅: 2 回点滅し、ポーズをおいてからまた点滅

色キー:

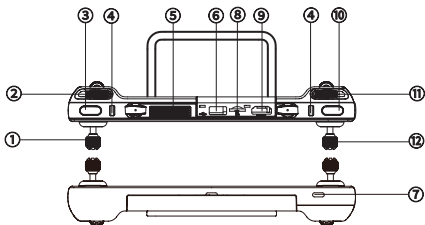
R - 赤

G - 緑

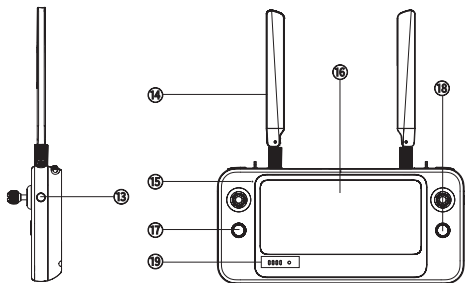
Y - 黄色

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	機体とリモコンとが接続されていない
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

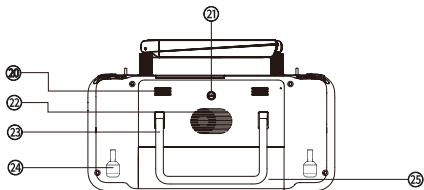
4. 送信機



- | | |
|----------------|--------------------|
| ① 左コントロールスティック | ⑦ USB-C ポート |
| ② ジンバルピッチダイヤル | ⑧ Micro-SD カードスロット |
| ③ カスタマイズ可能ボタン | ⑨ HDMI 端子 |
| ④ チェストストラップフック | ⑩ 録画／シャッターボタン |
| ⑤ エアアウトレット | ⑪ ズームコントロールホイール |
| ⑥ USB-A ポート | ⑫ 右コントロールスティック |



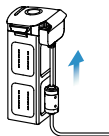
- | | | |
|-----------|----------------|-------------|
| ⑬ 電源ボタン | ⑯ タッチスクリーン | ⑱ ポーズボタン |
| ⑭ アンテナ | ⑰ 自動離陸/RTH ボタン | ⑲ バッテリー残量表示 |
| ⑮ マイクロフォン | | |



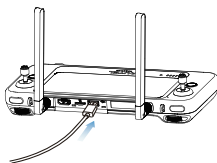
- | | |
|---------------|----------------|
| ②① スピーカー差し込み口 | ②③ ハンドル |
| ②① 三脚取り付け穴 | ②④ スティック収納スロット |
| ②② エアーインレット | ②⑤ バッテリーケース |

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-C ケーブルの一端をコントローラー上部の USB-C インターフェースに接続し、もう一端を電源アダプターに接続します。電源アダプターを AC 電源コンセント (100-240VAC) に差し込みます。



⚠ 注：

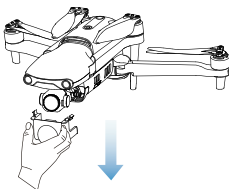
- 飛行の前にはいつも機体とリモコンをフル充電してください。
- バッテリーと送信機のフル充電には約 1 時間 30 分かかります。

6. Autel Explorer App

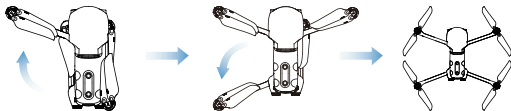
Google Play で「Autel Explorer」をダウンロードします。

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。

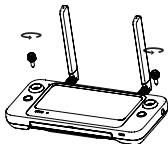
🔓 ロックが外れる方向: プロペラを矢印の方向に回して緩めます。

⚠ 注:

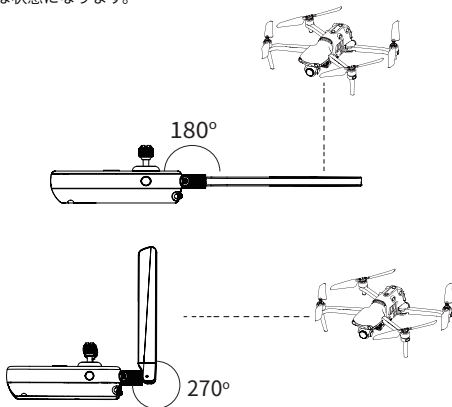
- プロペラの取り付け、取り外しの前に機体の電源を OFF にすること。
 - プロペラは、損傷がないものをしっかりと装着しなければなりません。上。
-

9. 送信機の準備

- (1) スティック収納スロットは、コントローラーの背面にあります。スティックを取り出して、対応するベースにねじ込んでください。

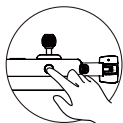


- (2) アンテナとコントローラー背面の角度が 180° または 270° で、アンテナ面が機体に向くと、機体とコントローラー間の信号品質が最適な状態になります。

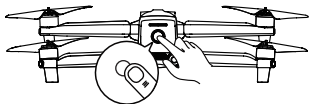


10. パワーオン

- (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。

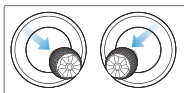


- (2) 機体の電源を ON にします。機体の電源スイッチを 3 秒間長押しします。現在のバッテリー残量が明示されます。

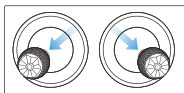


11. 離陸

- (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。



また



- (2) 左側のスティックをゆっくり上に押し上げる (Mode 2)。



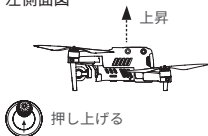
⚠ 注:

- 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。
 - 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。
-

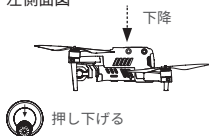
12. スティックのコントロール (Mode 2)

左側のスティック

左側面図



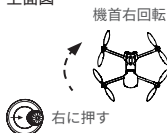
左側面図



上面図

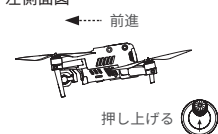


上面図

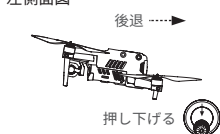


右側のスティック

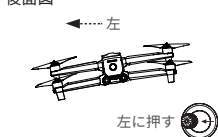
左側面図



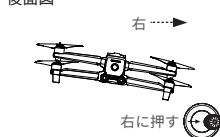
左側面図



後面図



後面図

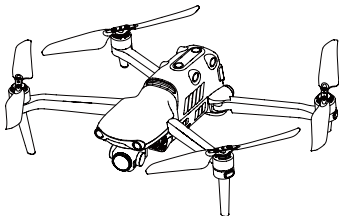


13. 仕様

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 $\leq$ 31dBm 2.4GHz: FCC/ISED $\leq$ 32dBm; CE/MIC/STRRC/RCM $\leq$ 20dBm 5.8GHz/5.7GHz: FCC/ISED/STRRC/MIC $\leq$ 33dBm; CE/RCM $\leq$ 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: $\leq$ 33dBm CE: $\leq$ 20dBm@2.4G, $\leq$ 14dBm@5.8G/5.7G STRRC: $\leq$ 20dBm@2.4G, $\leq$ 33dBm@5.8G/5.7G

1. 产品简介

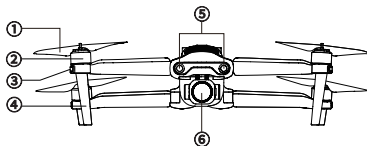
EVO II Pro V3 拥有卓越的飞行性能，轻松实现 20m/s 的最高速度，最长可达 40 分钟的飞行时间、15 千米（FCC）的操作距离。并标配 Autel 智能遥控器 SE，集成 6.4 英寸 2340x1080 高清触控屏，实现 1080P 实时画面回传。



⚠ 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

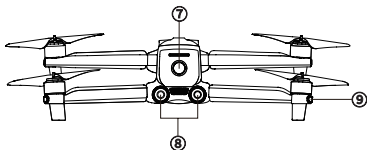
② 电机

③ 前 LED 指示灯

④ 起落架

⑤ 前视视觉系统

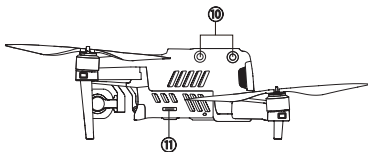
⑥ 相机云台



⑦ 电源按钮

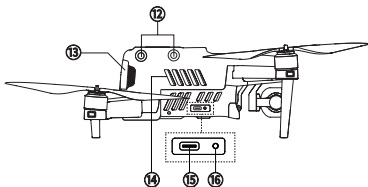
⑨ 后 LED 指示灯

⑧ 后视视觉系统



⑩ 左视视觉系统

⑪ SD 卡卡槽



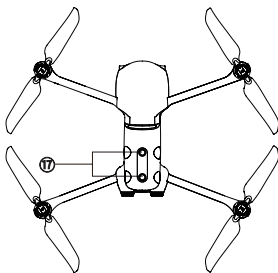
⑫ 右视视觉系统

⑮ USB-C 端口

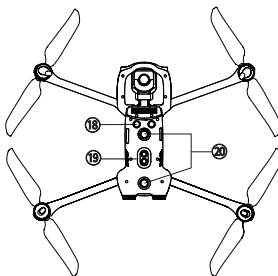
⑬ 飞行器电池

⑯ 配对按键 /
配对指示灯

⑭ 风扇排风口



⑰ 上视视觉系统



⑱ 超声波传感器

⑳ 下视视觉系统

㉑ LED 补光灯

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

快速闪烁：每 1 秒闪烁两次

交替闪烁：以不同的颜色交替闪烁

颜色：

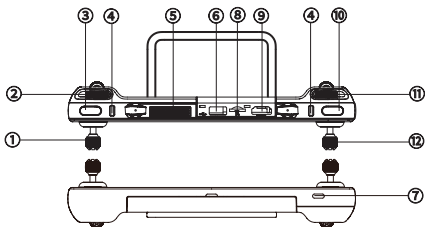
R - 红色

G - 绿色

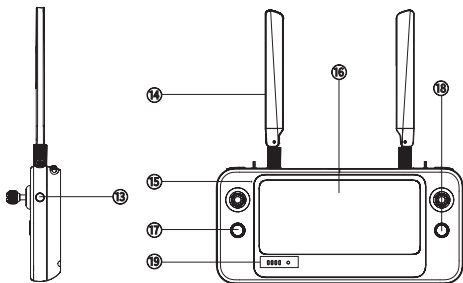
Y - 黄色

指示灯状态定义	
正常状态	
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
警告	
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
指南针校准	
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

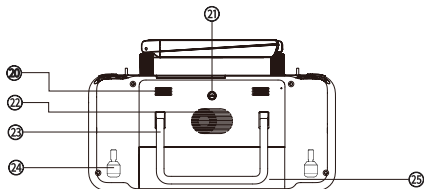
4. 遥控器



- | | | |
|----------|---------------|-------------|
| ① 左摇杆 | ⑤ 出风口 | ⑨ HDMI 接口 |
| ② 云台俯仰拨轮 | ⑥ USB-A 接口 | ⑩ 拍照 / 录像按键 |
| ③ 自定义按键 | ⑦ USB-C 接口 | ⑪ 变焦拨轮 |
| ④ 挂绳挂钩 | ⑧ Micro SD 卡槽 | ⑫ 右摇杆 |



- | | | |
|--------|---------------|---------|
| ⑬ 电源按键 | ⑯ 显示屏 | ⑲ 暂停按键 |
| ⑭ 天线 | ⑰ 自动起飞 / 返航按键 | ⑱ 电量指示灯 |
| ⑮ 麦克风 | | |

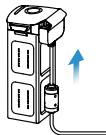


- ②① 喇叭孔
- ②② 进风口
- ②③ 三脚架螺孔
- ②④ 提手

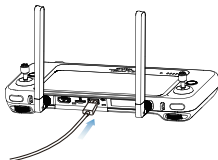
- ②⑤ 摇杆收纳槽
- ②⑥ 电池壳

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



⚠ 注意：

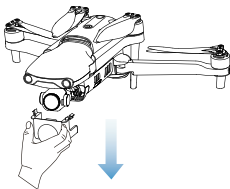
- 请使用标配的充电器给电池和遥控器充电。
- 飞行器电池和遥控器充满均需要 90 分钟。

6. Autel Explorer App

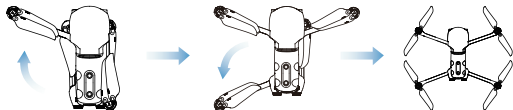
请在安卓应用市场搜索并下载 Autel Explorer。

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：

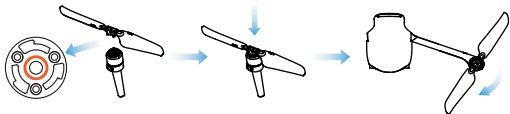
折叠机臂之前，应先关闭飞行器电源开关。先折叠后机臂和螺旋桨，再折叠前机臂。

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

🔒 锁定方向：按指示方向旋转以固定螺旋桨。

🔓 解锁方向：按照指示旋转螺旋桨以将其松开。

⚠ 注意：

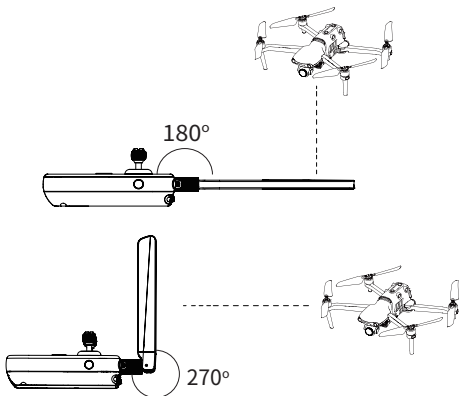
- 安装或拆卸螺旋桨之前，应先关闭飞行器电源开关。
 - 飞行前请确保螺旋桨必须完好无损且稳固安装在飞行器上。
-

9. 准备遥控器

- (1) 摇杆收纳槽位于遥控器背面，请取出摇杆，将左右摇杆分别旋入对应底座中。

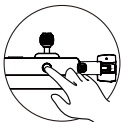


- (2) 调整天线位置，当天线与遥控器背面呈 180° 或 270° 夹角，且天线平面正对飞行器时，遥控器与飞行器的信号质量可达到最佳状态。

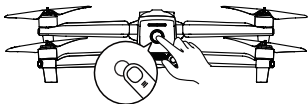


10. 开启设备

- (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。



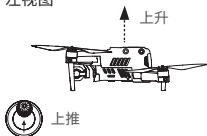
⚠ 注意：

- 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。
-

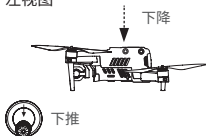
12. 摇杆操控方法 (美国手)

左摇杆

左视图



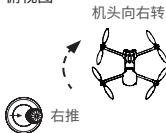
左视图



俯视图

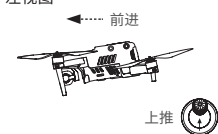


俯视图

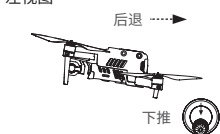


右摇杆

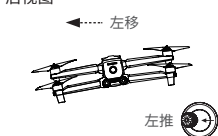
左视图



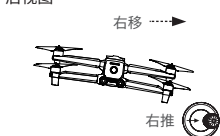
左视图



后视图



后视图

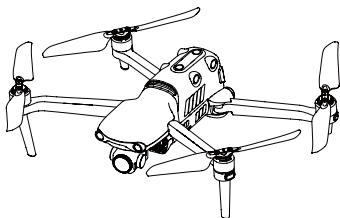


13. 规格参数

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 $\leq$ 31dBm 2.4GHz: FCC/ISED $\leq$ 32dBm; CE/MIC/RRRC/RCM $\leq$ 20dBm 5.8GHz/5.7GHz: FCC/ISED/RRRC/MIC $\leq$ 33dBm; CE/RCM $\leq$ 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: $\leq$ 33dBm CE: $\leq$ 20dBm@2.4G, $\leq$ 14dBm@5.8G/5.7G RRRC: $\leq$ 20dBm@2.4G, $\leq$ 33dBm@5.8G/5.7G

1. 產品簡介

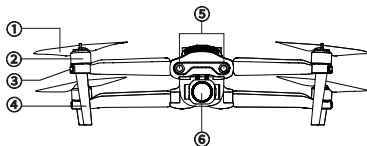
EVO II Pro V3 擁有卓越的飛行性能，輕鬆實現 20m/s 的最高速度，最長達 40 分鐘的飛行時間、15 千米（FCC）的操作距離。並標配 Autel 智能遙控器 SE，集成 6.4 英寸 2340x1080 高清觸控屏，實現 1080P 即時畫面回傳。



⚠ 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

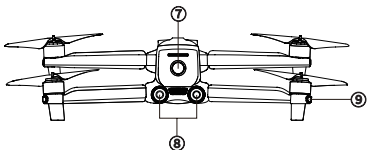
② 電機

③ 前 LED 指示燈

④ 起落架

⑤ 前視視覺系統

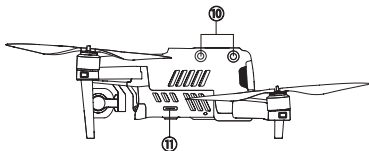
⑥ 相機雲臺



⑦ 電源按鈕

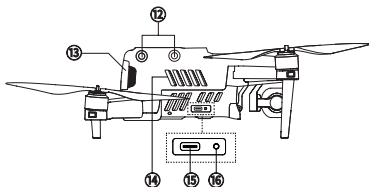
⑨ 後 LED 指示燈

⑧ 後視視覺系統



⑩ 左視視覺系統

⑪ SD 卡卡槽



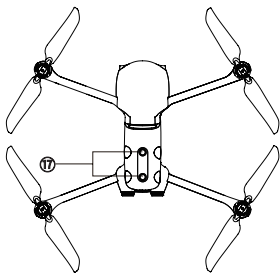
⑫ 右視視覺系統

⑮ USB-C 端口

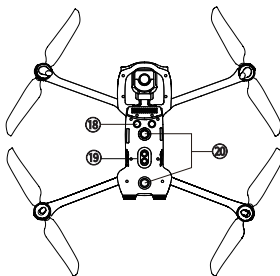
⑬ 飛行器電池

⑯ 配對按鍵 /
配對指示燈

⑭ 風扇排風口



⑰ 上視視覺系統



⑱ 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：

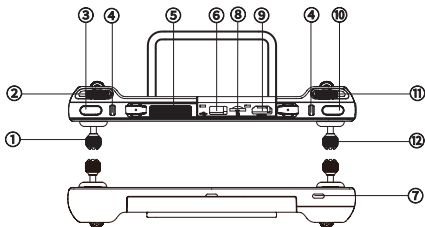
R - 紅色

G - 綠色

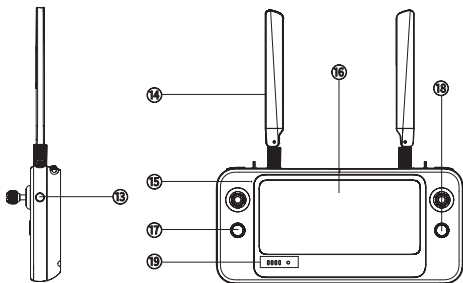
Y - 黃色

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

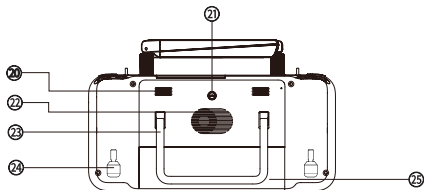
4. 遙控器



- | | | |
|----------|---------------|-------------|
| ① 左搖杆 | ⑤ 出風口 | ⑨ HDMI 介面 |
| ② 雲臺俯仰撥輪 | ⑥ USB-A 介面 | ⑩ 拍照 / 錄影按鍵 |
| ③ 自定義按鍵 | ⑦ USB-C 介面 | ⑪ 變焦撥輪 |
| ④ 掛繩掛鉤 | ⑧ Micro SD 卡槽 | ⑫ 右搖杆 |



- | | | |
|--------|---------------|---------|
| ⑬ 電源按鍵 | ⑮ 顯示幕 | ⑱ 暫停按鍵 |
| ⑭ 天線 | ⑰ 自動起飛 / 返航按鍵 | ⑲ 電量指示燈 |
| ⑮ 麥克風 | | |



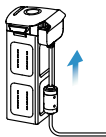
- ②① 喇叭孔
②② 三腳架螺孔

- ②③ 進風口
②④ 提手

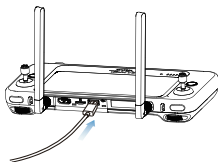
- ②⑤ 搖杆收納槽
②⑥ 電池殼

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



⚠ 注意：

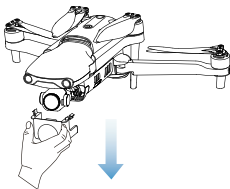
- 請使用標配的充電器給電池和遙控器充電。
- 飛行器電池和遙控器充滿均需要 90 分鐘。

6. Autel Explorer App

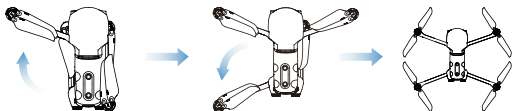
請在 Google Play 搜索並下載 Autel Explorer。

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。

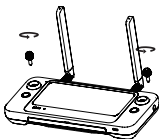
🔓 解鎖方向：按照指示旋轉螺旋槳以將其鬆開。

⚠ 注意：

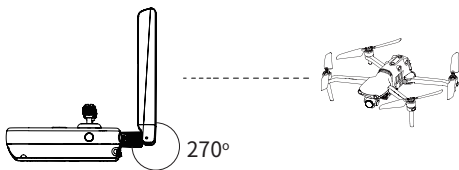
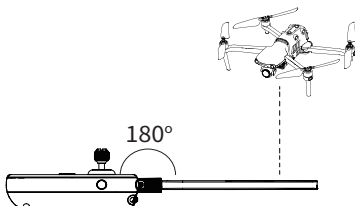
- 安裝或拆卸螺旋槳之前，應先關閉飛行器電源開關。
 - 飛行前請確保螺旋槳必須完好無損且穩固安裝在飛行器上。
-

9. 準備遙控器

- (1) 搖杆收納槽位於遙控器背面，請取出搖杆，將左右搖杆分別旋入對應底座中。

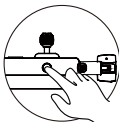


- (2) 調整天線位置，當天線與遙控器背面呈 180° 或 270° 夾角，且天線平面正對飛行器時，遙控器與飛行器的信號品質可達到最佳狀態。

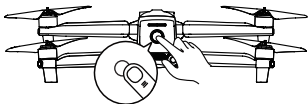


10. 開啟設備

- (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。



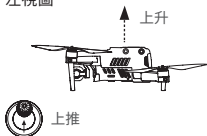
⚠ 注意：

- 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。
-

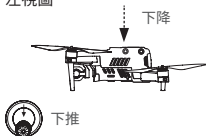
12. 搖杆操控方法 (美國手)

左搖杆

左視圖



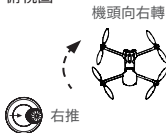
左視圖



俯視圖

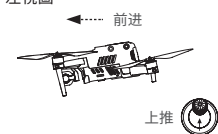


俯視圖

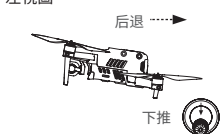


右搖杆

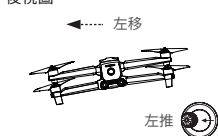
左視圖



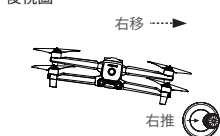
左視圖



後視圖



後視圖

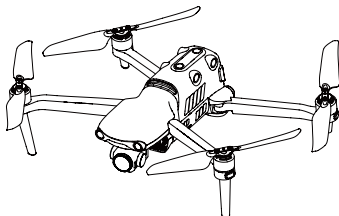


13. 規格參數

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 $\leq$ 31dBm 2.4GHz: FCC/ISED $\leq$ 32dBm; CE/MIC/STRRC/RCM $\leq$ 20dBm 5.8GHz/5.7GHz: FCC/ISED/STRRC/MIC $\leq$ 33dBm; CE/RCM $\leq$ 14dBm
遙控器	
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)	FCC: $\leq$ 33dBm CE: $\leq$ 20dBm@2.4G, $\leq$ 14dBm@5.8G/5.7G STRRC: $\leq$ 20dBm@2.4G, $\leq$ 33dBm@5.8G/5.7G

1. 개요

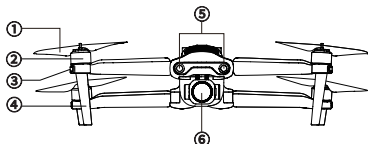
EVO II Pro V3 의 최대 속도는 72km/h , 비행 시간 40 분 및 작동거리 15km(FCC) 의니다 . 조종기는 2340x1080 픽셀 해상도를 자랑하는 6.4 인치 터치 스크린과 통합되어 있습니다 .



⚠ 중요 :

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

2. 드론



① 로펠러

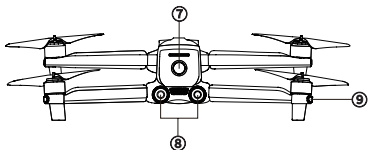
② 모터

③ 전면부 LED 표시등

④ 랜딩기어

⑤ 전방 비전 시스템

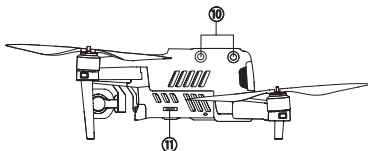
⑥ 카메라 짐벌



⑦ 전원 버튼

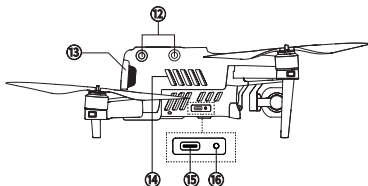
⑨ 후면 LED 표시등

⑧ 후방 비전 시스템



⑩ 좌측 비전 시스템

⑪ SD Card 포트



⑫ 우측 비전 시스템

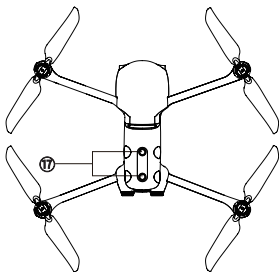
⑮ USB 포트

⑬ 항공기 배터리

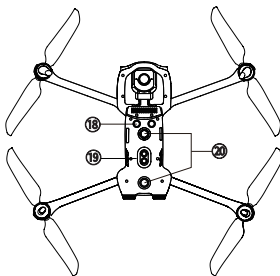
⑯ 패어링 버튼 /

⑭ 팬 배기

패어링 표시등



⑰ 탑 비전 시스템



⑱ 초음파 센서

⑲ 하향 비전 조명 LED

⑳ 하향 비전 시스템

3. 비행 LED 표시등

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

표시등 상태:

느리게 깜박임 : 2 초마다 한 번씩 깜박임

빠르게 깜박임 : 1 초에 2 번 깜박임

변갈아 깜박임 : 다른 색상으로 변갈아가며 깜박임

표시등 색상 :

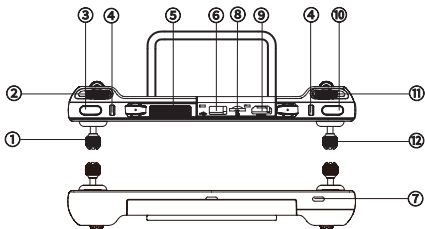
R - 빨간색

G - 노란색

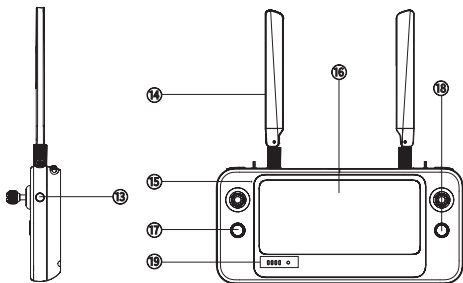
Y - 초록색

비행 LED 표시등 상태	
정상 상태	
RGY - 변갈아 깜박임	시스템 셀프 체크
YG - 변갈아 깜박임	항공기 기체 예열중
G - 느리게 깜박임	항공기 GPS 모드 사용중
경고	
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 - 변갈아 깜박임	나침반 비정상 상태, 보정필요 / 자기간섭발생
나침반 보정	
Y - 빠르게 깜박임	나침반 보정준비 완료됨 / 기체가 교정중
G - 계속 켜져있음	나침반 교정 성공
R - 계속 켜져있음	나침반 교정 실패함

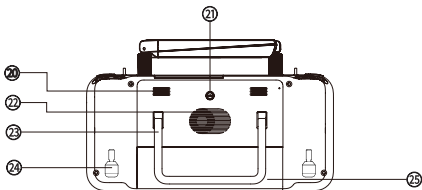
4. 조종기



- | | | |
|-------------|-----------------|--------------|
| ① 왼쪽 조종 스틱 | ⑤ 공기 배출구 | ⑨ HDMI 포트 |
| ② 짐벌 피치 다이얼 | ⑥ USB-A 포트 | ⑩ 녹화 / 셔터 버튼 |
| ③ 사용자 지정 버튼 | ⑦ USB-C 포트 | ⑪ 줌 조정 휠 |
| ④ 가슴 스트랩 후크 | ⑧ 마이크로 SD 카드 슬롯 | ⑫ 오른쪽 조종 스틱 |



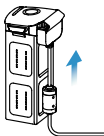
- | | | |
|---------|----------------|--------------|
| ⑬ 전원 버튼 | ⑯ 터치스크린 | ⑱ 일시 정지 버튼 |
| ⑭ 안테나 | ⑰ 자동이륙 /RTH 버튼 | ⑲ 배터리 잔량 표시기 |
| ⑮ 마이크 | | |



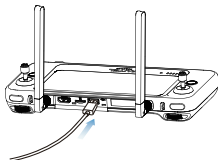
- | | | |
|--------------|-----------|--------------|
| ②① 스피커 구멍 | ②② 공기 유입구 | ②④ 스틱 보관용 슬롯 |
| ②① 삼각대 장착 구멍 | ②③ 핸들 | ②⑤ 배터리 케이스 |

5. 충전

- (1) 배터리 : 충전 컨넥터를 배터리의 충전포트에 연결합니다.



- (2) 조종기 : USB-C 케이블의 한쪽 끝을 조종기 상단의 USB-C 인터페이스에 연결한 후 다른 쪽 끝을 전원 어댑터에 연결합니다. AC 전원어댑터를 전원 콘센트 (100~240V) 에 연결합니다.



⚠ 중요 :

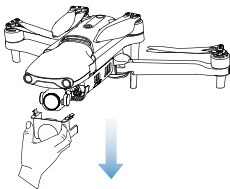
- 항상 비행하기 전에 기체와 조종기 배터리를 완전히 충전하십시오.
- 배터리와 조종기 완전히 충전하는 데 90 분이 걸립니다.

6. Autel Explorer App

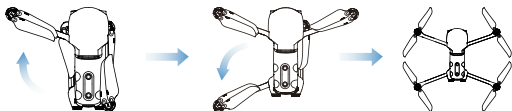
Google Play 에서 Autel Explorer 다운로드 .

7. 항공기 준비

(1) 짐벌 홀더를 제거합니다 .



(2) 팔 (암) 과 프로펠러를 펼칩니다 .



⚠ 중요 :

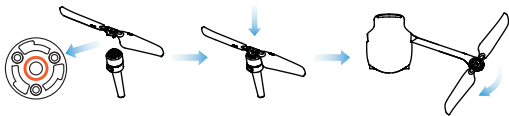
암과 프로펠러를 접기전에 반드시 전원을 끕니다 . 먼저 뒤쪽에 위치한 암과 프로펠러를 접은 다음 그 이후에 앞쪽의 암을 접습니다 .

8. 프로펠러

프로펠러는 이미 기체가 부착되어 있기에 프로펠러를 다시 설치해야 하는 경우는 다음의 지침이 적용됩니다. 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.

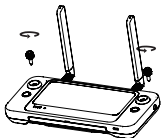
⌚ 잠금해제방향 : 표시된대로 회전하여 프로펠러를 풉니다.

⚠ 중요 :

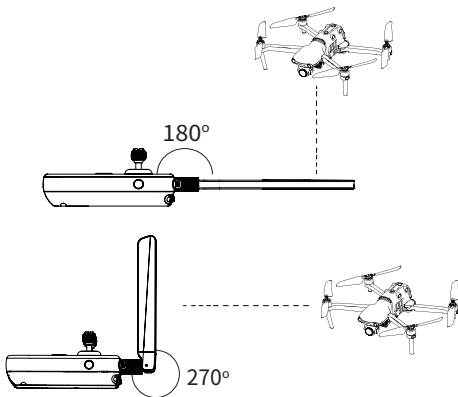
- 프로펠러를 부착하거나 탈착하는 경우 반드시 작업전에 전원을 끕니다.
 - 새 프로펠러는 손상되지 않고, 단단히 부착되어야 합니다.
-

9. 조종기 준비

- (1) 스틱 보관용 슬롯은 조종기 뒷면에 있습니다. 스틱을 꺼내어 해당 베이스에 나사로 고정하십시오.

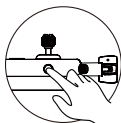


- (2) 안테나와 조종기 후면이 180° 또는 270° 각도이고 안테나 표면이 기체를 향하고 있을 때 기체와 조종기 사이의 신호 품질이 최적의 상태가 됩니다.

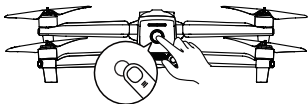


10. 전원켜기

- (1) 전원버튼을 2 초간눌러서스마트컨트롤러를 켭니다.



- (2) 전원버튼을 3 초간눌러서 기체의전원을 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 천천히윗 방향으로 누릅니다 (Mode 2).



⚠ 중요 :

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

12. 커맨드 스틱 사용법 (Mode 2)

좌측 커맨드 스틱

좌측

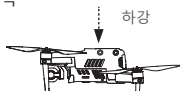


상승



위로

좌측



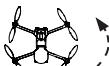
하강



아래로

평면도

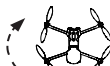
왼쪽으로 회전



왼쪽으로 이동

평면도

오른쪽으로 회전



오른쪽으로 이동

우측 커맨드 스틱

좌측

앞으로



위로



좌측

뒤로

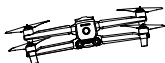


아래로



후면

왼쪽으로

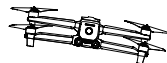


왼쪽으로 이동



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

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