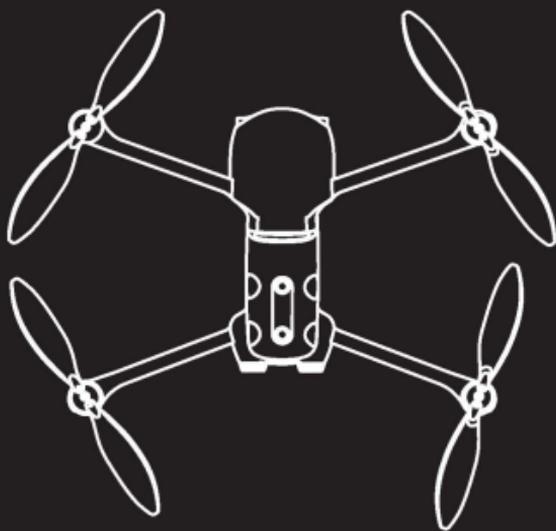


# КРАТКОЕ РУКОВОДСТВО ПОЛЬЗОВАТЕЛЯ

Для серии EVO II



**AUTEL**  
ROBOTICS

## Содержание

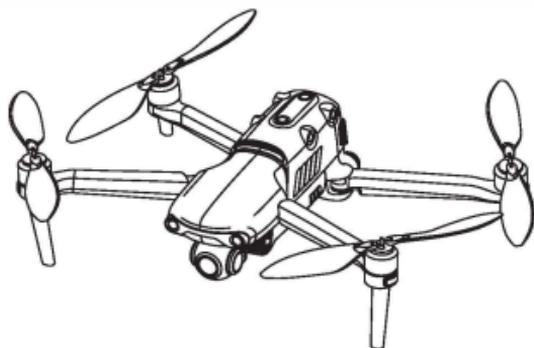
1. Знакомство с EVO II .....	1
2. Вид спереди, сзади и слева .....	1
3. Вид справа, сверху и снизу.....	2
4. Светодиодные индикаторы полета .....	4
5. Дистанционное управление .....	6
6. Зарядка квадрокоптера и пульта дистанционного управления .....	6
7. Установка приложения AUTEL EXPLORER™ (Дополнительно) .....	7
8. Подготовка квадрокоптера .....	7
9. Установка пропеллеров .....	8
10. Подготовка пульта дистанционного управления .	9
11. Включение .....	10
12. Взлет .....	10
13. Джойстики управления (Режим 2) .....	11

## 1. Знакомство с EVO II

Теперь вы можете исследовать и творить, как никогда раньше. EVO II — это не только расширенные функции, такие как уклонение от препятствий и умные режимы полетов, но и высокотехнологичное наполнение, которое обеспечивают максимальную скорость до 70 км/ч, время зависания до 35 минут, время полета 40 минут и возможность преодолевать до 9 километров на одном заряде.

Однако летные характеристики — это только начало. Стабилизированная 3-осевая камера EVO II позволяет просматривать прямую трансляцию с разрешением до 1080p на мобильном устройстве или 720p на встроенном OLED-экране пульта дистанционного управления.

Добро пожаловать в семью Autel Robotics. Используйте это руководство, чтобы вкратце ознакомиться с функциями и особенностями управления EVO II.



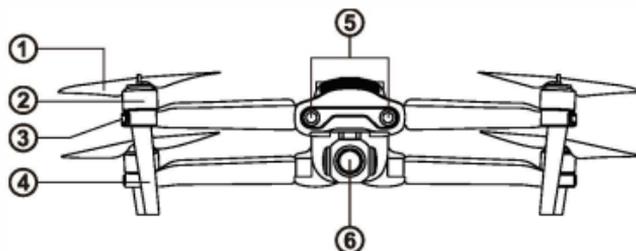
---

### ⚠ ВАЖНО:

Перед первым полетом внимательно ознакомьтесь с руководством. Несоблюдение правил эксплуатации квадрокоптера может привести к травмам и повреждениям, а также к аннулированию гарантии.

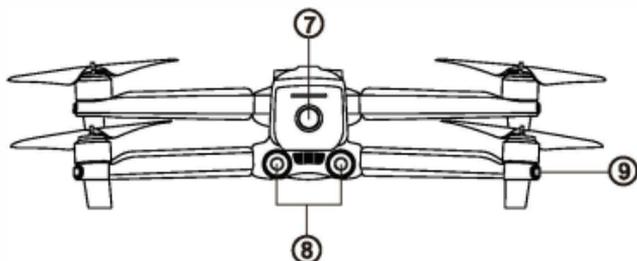
---

## 2. Вид спереди, сзади и слева



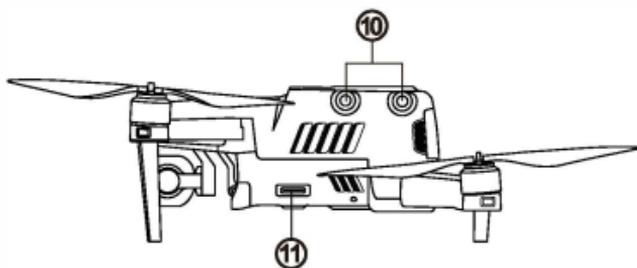
Вид спереди

- ① Пропеллеры
- ② Двигатели
- ③ Передние светодиодные индикаторы
- ④ Шасси
- ⑤ Система переднего обзора
- ⑥ Подвес камеры



Вид сзади

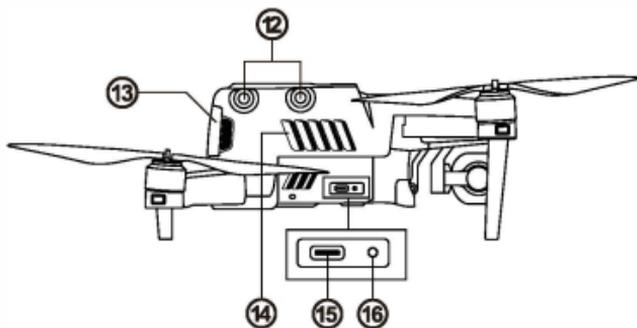
- ⑦ Кнопка питания
- ⑧ Система заднего обзора
- ⑨ Задние светодиодные индикаторы



Вид слева

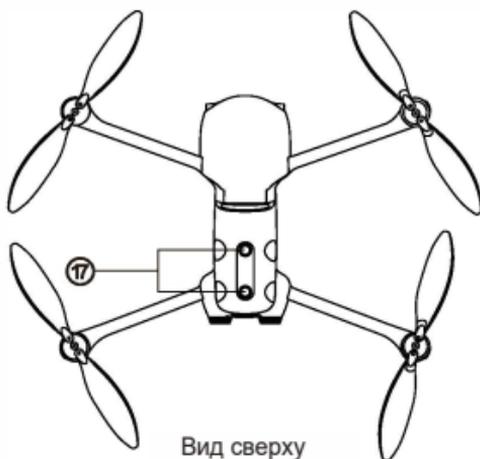
- ⑩ Система левого обзора
- ⑪ Разъем для SD-карты

### 3. Вид справа, сверху и снизу

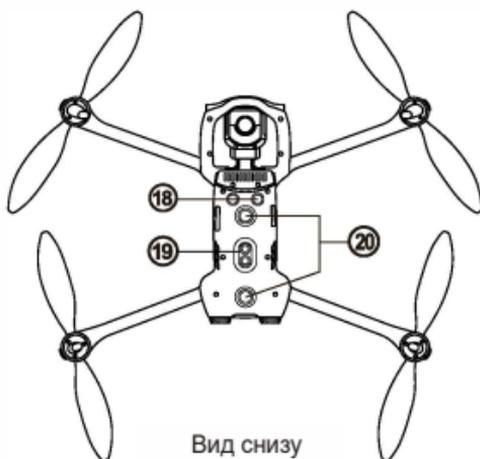


Вид справа

- ⑫ Система правого обзора
- ⑬ Аккумулятор
- ⑭ Выхлопной вентилятор
- ⑮ Порт USB
- ⑯ Кнопка сопряжения пульта дистанционного управления / Индикаторсопряжения



- ⑰ Система верхнего обзора



- ⑰ Ультразвуковой датчик
- ⑱ Светодиодное освещение системы нижнего обзора
- ⑳ Система нижнего обзора

## 4. Светодиодные индикаторы полета

Светодиодные индикаторы расположены на конце каждого рычага квадрокоптера. Передние светодиоды горят ровным красным светом, чтобы помочь вам определить направление носа квадрокоптера. Задние светодиоды отображают текущее состояние дрона. В таблице ниже указано значение каждого индикатора состояния.

Цвет индикатора:

R - Красный

G - Зеленый

Y - Желтый

Пояснения к режиму работы индикатора:

Медленное мигание: Индикатор мигает раз в 2 секунды

Быстрое мигание: Индикатор мигает два раза в секунду

Двойное мигание: Индикатор мигает дважды, после чего делает паузу и снова мигает дважды

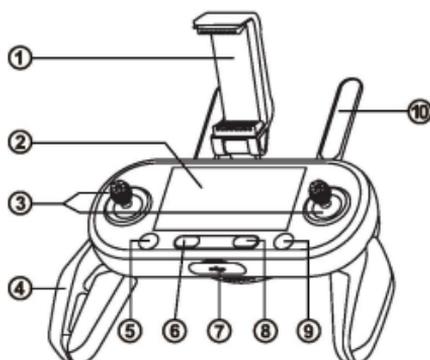
Чередующееся мигание: Индикатор мигает разными цветами

Пример: "R - Ровный свет" означает ровный красный свет.

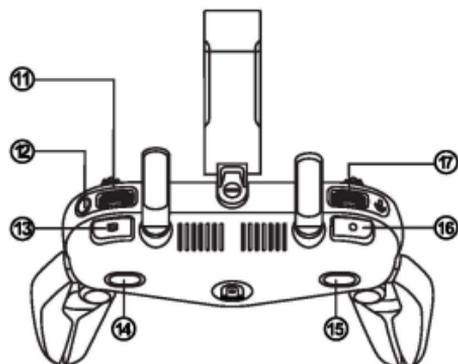
<b>Определения состояния светодиодных индикаторов полета</b>	
<b>Нормальное состояние</b>	
RGY - Чередующееся мигание	Активирована самодиагностика системы
YG - Чередующееся мигание	Идет нагрев квадрокоптера
G - Медленное мигание	Квадрокоптер в режиме GPS
<b>Предупреждение</b>	
Y - Медленное мигание	Квадрокоптер в режиме ATTI
Y - Быстрое мигание	Отсутствует подключение между квадрокоптером и пультом дистанционного управления
R - Медленное мигание	Низкий заряд аккумулятора
R - Быстрое мигание	Критически низкий заряд аккумулятора
R - Ровный свет	Критические проблемы, ошибка инерциального измерительного блока
RY - Чередующееся мигание	Аномальная работа компаса, требуется калибровка/ Магнитометр помех
<b>Калибровка компаса</b>	
Y - Быстрое мигание	Приготовьтесь к калибровке компаса / Квадрокоптер находится в процессе калибровки
G - Ровный свет	Калибровка успешно завершена

R - Ровный свет	Ошибка калибровки
<b>Жестовые команды</b>	
R - Быстрое мигание	Была получена жестовая команда

## 5. Дистанционное управление



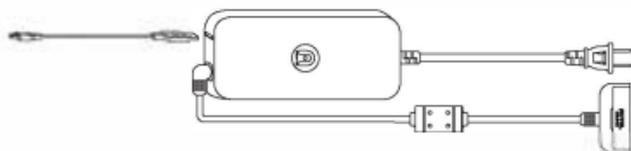
- |   |                                 |   |
|---|---------------------------------|---|
| ① | Держатель мобильного устройства | С регулируемым углом обзора на 180° для оптимальной видимости   |
| ② | Панель полетной информации      | Отображает статус полета, сообщения с предупреждениями и видео в режиме реального времени                           |
| ③ | Джойстики управления            | Контролируют ориентацию и движение квадрокоптера  |
| ④ | Рукоятки                        | Складные, что обеспечивает удобство хранения  |
| ⑤ | Кнопка взлета/посадки           | Направляет квадрокоптеру сигнал о взлете/посадке  |
| ⑥ | Кнопка питания                  | Для включения/выключения пульта дистанционного управления нажмите кнопку и удерживайте ее в течение 2 секунд.       |
| ⑦ | USB-порты                       | Используются для зарядки или подключения мобильного устройства  |
| ⑧ | Кнопка паузы                    | Посылает квадрокоптеру сигнал приостановить автономный полет и зависнуть на месте или возобновить автономный полет. |
| ⑨ | Кнопка «Возвращение домой»      | Посылает квадрокоптеру команду вернуться в домашнюю точку   |
| ⑩ | Антенны                         | Обеспечивают связь с квадрокоптером на частоте 2,4 ГГц  |



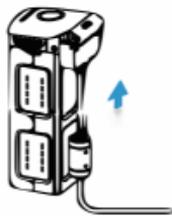
- 11** Колесико навигации    Прокручивает OLED-экран по экрану
- 12** Кнопка экранной навигации    Когда мобильное устройство отключено, нажмите и удерживайте эту кнопку в течение 1 секунды, чтобы зайти/выйти из экрана Передачи изображений на пульте дистанционного управления.
- 13** Кнопка затвора    Делает фото. Если включен Режим серийной съемки, то при нажатии этой кнопки, будут сделаны сразу несколько изображений. Для получения дополнительной информации см. Руководство по эксплуатации приложения.
- 14** Кнопка A    Вы можете задать функцию для этой кнопки в приложении Autel Explorer™
- 15** Кнопка B    Вы можете задать функцию для этой кнопки в приложении Autel Explorer™
- 16** Кнопка записи    Запускает или останавливает запись видео
- 17** Колесико для изменения наклона подвеса    Контролирует угол наклона подвеса камеры

## 6. Зарядка квадрокоптера и пульта дистанционного управления

Аккумулятор квадрокоптера и пульт дистанционного управления можно заряжать одновременно с помощью прилагаемого зарядного устройства.



1) Аккумулятор квадрокоптера: Вставьте зарядный штекер в зарядный порт аккумулятора.



2) Пульт дистанционного управления: Откройте заглушку USB-порта и вставьте поставляющийся в комплекте зарядный кабель.



#### ПРИМЕЧАНИЕ

- Перед полетом всегда полностью заряжайте аккумулятор квадрокоптера и пульта дистанционного управления.
- Для полной зарядки аккумулятора квадрокоптера требуется около 90 минут, для пульта дистанционного управления - 180.

## 7. Установка приложения AUTEL EXPLORER™ (Дополнительно)

Приложение Autel Explorer™ позволяет вести прямые трансляции, обеспечивает расширенные функции управления полетом и камерой с вашего мобильного устройства.

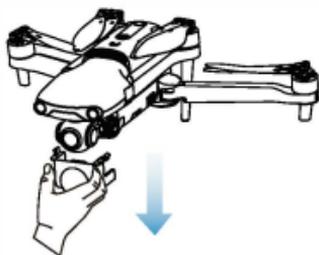
1. Найдите "Autel Explorer" в App Store или Google Play и установите приложение для EVO II на ваше мобильное устройство.
2. Запустите приложение на вашем мобильном устройстве.
3. Подключите мобильное устройство к пульта дистанционного управления, следуя подсказкам на экране.



**ПРИМЕЧАНИЕ:** Autel Explorer поддерживает iOS 9.0 или выше и Android 4.4 или выше.

## 8. Подготовка квадрокоптера

1) Снимите держатель подвеса.



2) Разверните рычаги и пропеллеры



---

**⚠ ВАЖНО**

Перед тем, как сложить квадрокоптер, отключите его. Сначала сложите задние рычаги и пропеллеры, а затем передние.

---

## 9. Установка пропеллеров

Поскольку квадрокоптер поставляется с установленными пропеллерами, следующая инструкция применима только для повторно установки пропеллеров. Убедитесь, что пропеллеры не повреждены и плотно установлены на своих местах.

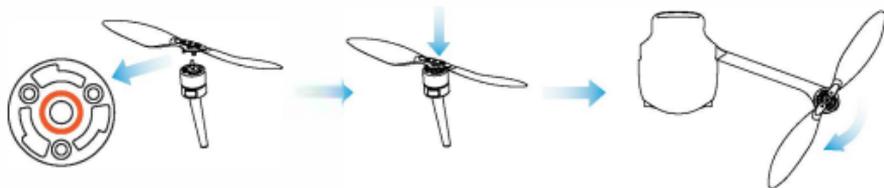
Пропеллеры с белой меткой совмещаются с двигателями с белой меткой.

- Установка пропеллеров

- 1). Убедитесь, что квадрокоптер отключен.
- 2). Сопоставьте каждый пропеллер с соответствующим двигателем.
- 3). Плотно прижмите каждый пропеллер и поверните в направлении фиксации, чтобы надежно закрепить его на месте.

- Снятие пропеллеров

- 1). Отключите квадрокоптер.
- 2). Сильно нажмите на каждый пропеллер и поверните его в направлении разблокировки, чтобы отсоединить.



#### Условные обозначения

-  Направление блокировки: Закрепите пропеллер, повернув его, как показано на рисунке.
-  Направление разблокировки: Открепите пропеллер, повернув его, как показано на рисунке.
-  Пропеллер с черной маркировкой > Совмещен с >  Двигатель с черной маркировкой
-  Пропеллер с белой маркировкой > Совмещен с >  Двигатель с белой маркировкой

#### **ВНИМАНИЕ**

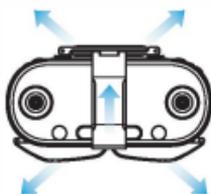
Всегда отключайте квадрокоптер перед подключением/отключением пропеллеров.

#### **ВАЖНО**

При подключении/отключении пропеллеров обязательно используйте защитные перчатки.

## 10. Подготовка пульта дистанционного управления

- 1). Разверните держатель мобильного устройства и антенны.



- 2). Выровняйте антенны по вертикали параллельно друг другу, как показано на рисунке ниже.



Сильный сигнал



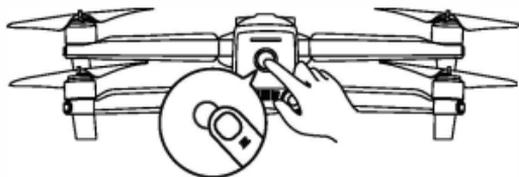
Слабый сигнал

## 11. Включение

1. Включите пульт дистанционного управления. Нажмите и удерживайте кнопку питания в течение 2 секунд.

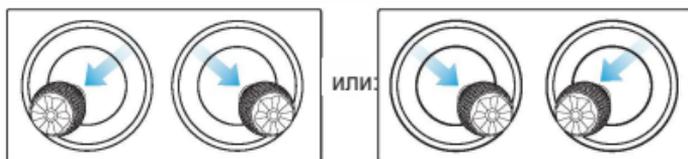


2. Включите квадрокоптер. Нажмите и удерживайте кнопку питания на квадрокоптере в течение 3 секунд. Появится информация о текущем заряде аккумулятора



## 12. Взлет

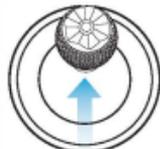
1. Разместите квадрокоптер на ровной поверхности. Встаньте сзади квадрокоптера.
2. Запустите двигатели, удерживая Джойстики, как показано на рисунке ниже, в течение 2 секунд:



3. При включенных двигателях выберите одну из следующих команд взлета:



Удерживайте Кнопку взлета/посадки в течение 3 секунд

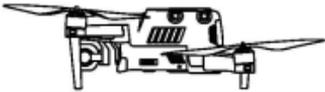


Медленно переведите левый джойстик вверх (Режим 2)

**ПРИМЕЧАНИЕ:** Перед взлетом разместите квадрокоптер на плоской ровной поверхности и встаньте позади него.

### 13. Джойстики управления (Режим 2)

#### Левый Джойстик

<p><b>Подъем/Спуск</b> Вид слева</p> <p style="text-align: center;">↑ Подъем</p>  <p>Вверх </p>	<p><b>Вид слева</b></p> <p style="text-align: center;">↓ Спуск</p>  <p>Вниз </p>
<p><b>Поворот направо/налево</b> Нос поворачивается влево</p>  <p>Вращайте влево </p>	<p><b>Нос поворачивается вправо</b></p>  <p>Вращайте вправо </p>

#### Правый Джойстик

<p><b>Вперед/назад</b> Вид слева</p> <p style="text-align: center;">← Вперед</p> <p>Нос  Хвост</p> <p>Вперед </p>	<p><b>Вид слева</b></p> <p style="text-align: center;">Назад →</p> <p>Нос  Хвост</p> <p>Назад </p>
<p><b>Перемещение влево/вправо</b> Виз сзади</p> <p style="text-align: center;">← Влево</p>  <p>Переместите влево </p>	<p><b>Виз сзади</b></p> <p style="text-align: center;">Вправо →</p>  <p>Переместите вправо </p>





[WWW.AUTELROBOTICS.COM](http://WWW.AUTELROBOTICS.COM)

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