

EVO Max 4T



720°

Wszystkich
Kropki



Nawigacja W GPS
Odrzucone środowiska



IP43 Pogoda
Ocena



Możliwość wymiany pakietów baterii
Baterie

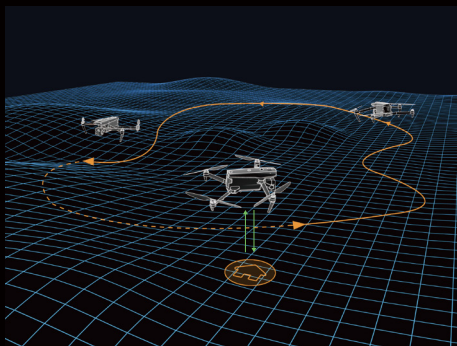


Lider inteligencji dronów

EVO Max 4T zapewnia użytkownikom potężne technologie i zaawansowaną autonomię. EVO Max 4T ocenia złożone środowiska, tworząc w czasie rzeczywistym tory lotu 3D w celu niezrównanego unikania przeszkód. Zaawansowane czujniki umożliwiają lot w obszarach niedostępnych dla GPS, a niesamowity nowy ładunek termiczny odblokowuje nowe ob

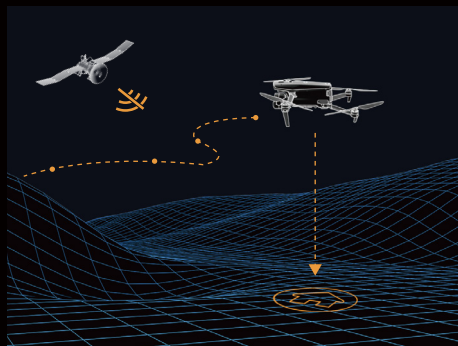
EVO Max 4T jest tak przenośny, jak to możliwe.

Dzięki składanej, odpornej na warunki pogodowe konstrukcji,



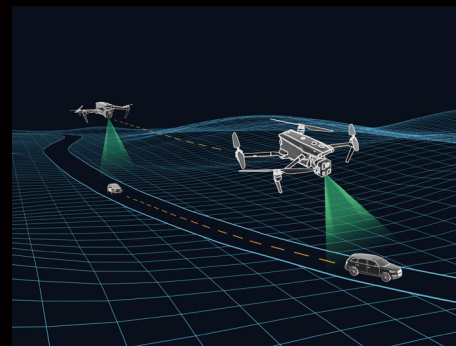
Ścieżka autonomiczna Odkrycie

Autonomy Engine firmy Autel zbiera otaczające dane środowiskowe i planuje trasy lotu 3D przez złożone środowiska, takie jak góry, lasy i budynki. Przypadki użycia obejmują szybką rekonstrukcję sceny 3D, nadzór nad bezpieczeństwem publicznym, inspekcję przemysłową i geodezję.



Nawigacja odrzucona koperta

Zaawansowane czujniki umożliwiają EVO Max 4T nawigację w utwardzonych konstrukcjach, pod ziemią lub w środowiskach bez GPS.



ect Identyfikator- król

W oparciu o technologię rozpoznawania sztucznej inteligencji firmy Autel, EVO Max 4T może automatycznie identyfikować i namierzać różne rodzaje celów, takie jak źródła ciepła, poruszający się ludzie lub pojazdy, a także umożliwia śledzenie na dużych wysokościach i gromadzenie danych dla organów ścigania.

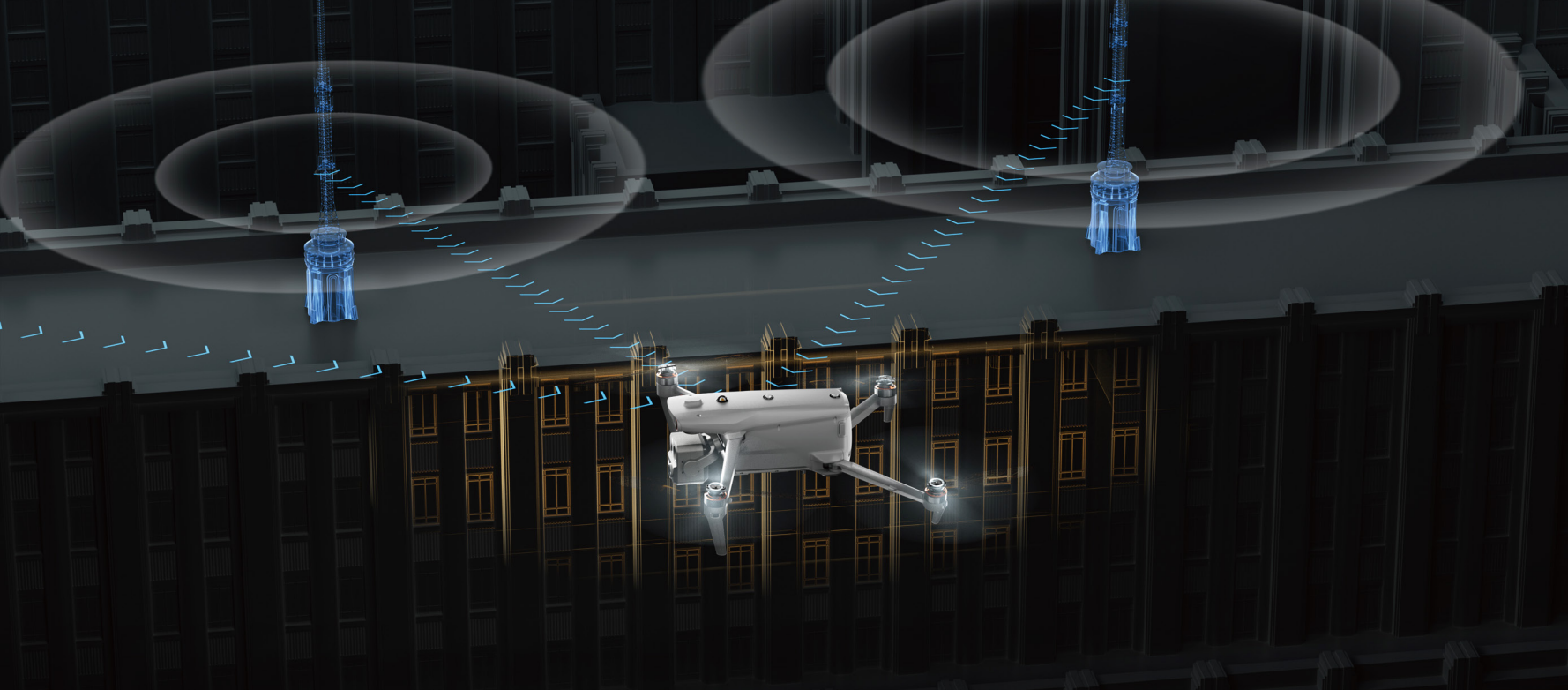
Żadnych martwych punktów

Ostateczne unikanie przeszkód

EVO Max 4T to jedyny komercyjny dron, który łączy w sobie tradycyjne lornetkowe systemy wizyjne z technologią radaru fal milimetrowych. Pozwala to wbudowanemu silnikowi Autel Autonomy EVO Max 4T na wykrywanie obiektów do 0,5 cala, eliminując martwe punkty i umożliwiając pracę w warunkach słabego oświetlenia lub deszczu.

* Wydajność OA różni się w zależności od prędkości drona, oświetlenia i warunków lotu i nie ma na celu zastąpienia odpowiedzialności pilota.





Przeciw zacięmom, przeciw zakłóceniom

EVO Max 4T wykorzystuje zaawansowane moduły sterowania lotem i algorytmy specjalnie zaprojektowane do przeciwdziałania RFI, EMI i GPS fałszowanie. Dzięki temu EVO Max 4T może pewnie latać w pobliżu linii energetycznych, krytycznych struktur i skomplikowanych obszarów.

Możliwości platformy

EVO Max 4T na nowo definiuje przenośność dzięki potężnej platformie i konstrukcji na każdą pogodę.

42min

IP43

27mph*

23 000stopa

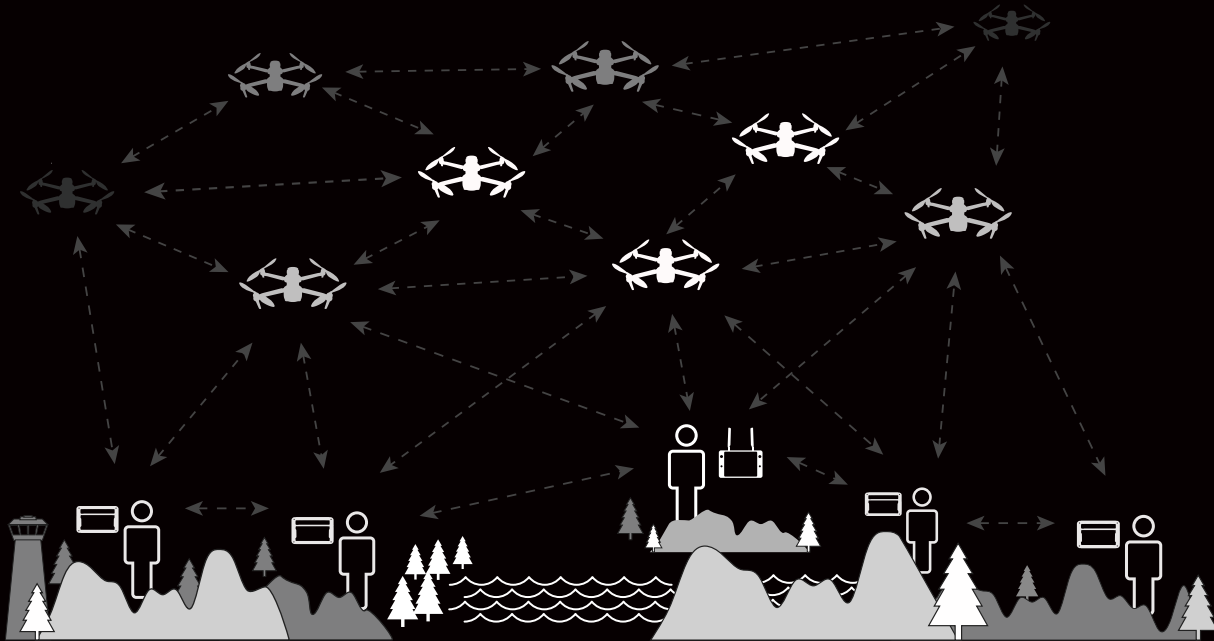
12.4mile



* Start i lądowanie mogą wytrzymać prędkość wiatru do 27 mph (12 m/s).

A-Mesh 1.0 — pierwsza technologia sieci mesh w branży dronów

EVO Max 4T jest wyposażony w nowy system A-Mesh, umożliwiającą autonomiczną komunikację między dronami, połączenie i współpracę.



A-Mesh 1.0 — pierwsza technologia sieci mesh w branży dronów



Mocny Przeciwwzakłóceniewe

EVO Max 4T może bezproblemowo komunikować się z innymi dronami w pobliżu, w przeciwieństwie do tradycyjnej struktury łańcuchowej. Jeśli pojedynczy dron ulegnie awarii lub nieoczekiwanie zakończy działanie, cały system samodzielnie się zorganizuje i będzie nadal przekazywać krytyczne informacje.



Pełna kontrola floty

Wiele dronów może być kontrolowanych autonomicznie przez 1 pilota lub przez grupę pilotów jednocześnie z zasięgiem LTE lub bez.



Poza zasięgiem wzroku Aplikacje

Dzięki A-Mesh wiele samolotów w pobliżu może działać jako punkty przekaźnikowe, aby znacznie poprawić efektywność operacji BVLOS.



Zwiększony zasięg

Węzły komunikacyjne można umieścić statycznie na wzgórzach lub słupach, aby zapewnić pełne pokrycie obszaru, lub rój dronów może zapewnić mobilne punkty komunikacyjne, aby rozszerzyć zasięg całej grupy.

Autel SkyLink 3.0

System EVO Max 4T SkyLink 3.0 jest wyposażony w 6 anten, 4 pasma częstotliwości, szyfrowanie AES-256* i opcjonalną integrację 4G*, aby zapewnić użytkownikom najbardziej zaawansowane możliwości lotu w historii EVO.

12,4 mil

Odległość transmisji obrazu

1080p/60 kl./s

Jakość obrazu w czasie rzeczywistym

900 MHz/2,4 GHz/5,2 GHz/5,8 GHz**

Pasma częstotliwości

<150ms

Czas oczekiwania

* Ta funkcja będzie dostępna w przyszłej aktualizacji.

** 5,2 GHz dotyczy tylko regionów FCC, CE i UKCA. 900 MHz dotyczy tylko regionów FCC.



Ładunek gotowy do misji

Ładunek integruje kamerę szerokokątną, zmiennoogniskową i termowizyjną z dalmierzem laserowym do wszystkich potrzeb związanych z gromadzeniem danych i podejmowaniem krytycznych decyzji.

50MP

Szeroki aparat

48MP

Zoom kamery

8K 10x

Zoom optyczny

160x

Maks. Zoom hybrydowy

640x512

Rozdzielczość termiczna

Dalmierz laserowy

Dotknij celu, aby szybko uzyskać współrzędne i wysokość z odległości do 1,2 km.

Szeroki aparat

Moonlight Algorithm 2.0 przyspiesza przetwarzanie końcowe i pozwala pilotowi robić ostre, szczegółowe obrazy w warunkach słabego oświetlenia. Video: obsługuje 4K 30 kl./s, maks. ISO 64000. Zdjęcie: tryb Moonlight redukuje szumy i poprawia HDR.



Kamera termowizyjna

Wyposażony w kamerę termowizyjną o wysokiej rozdzielczości 640*512, 30 klatek na sekundę i 16-krotny zoom cyfrowy.

Zoom kamery

Obsługuje zoom optyczny 8K 10x i maks. 160x. Zoom hybrydowy z wyraźnymi szczegółami celów znajdujących się w odległości do 1,24 mili.

Firma Autel

Platforma aplikacji

Aplikacja Autel Enterprise została stworzona od podstaw z myślą o zastosowaniach przemysłowych i oferuje zupełnie nowy interfejs zapewniający prostą i wydajną obsługę. Dodatkowe funkcje i półautonomiczne tryby maksymalizują możliwości EVOMax 4T.

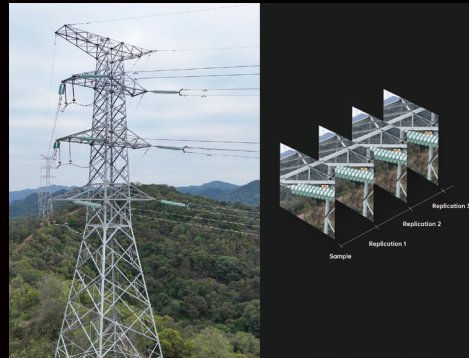


Inteligentne funkcje



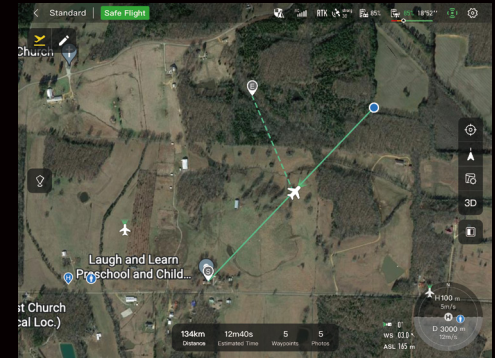
Planowanie mapy 3D

Planuj, twórz i wykonuj plan misji z punktami orientacyjnymi 3D na mapie 3D.



Reprodukcja misji*

Po włączeniu tej funkcji wykonaj misję ręczną lub półautonomiczną albo połącz kilka misji razem. EVO Max 4T automatycznie zarejestruje kąty kamery i powtórzy misję, którą właśnie wykonałeś.



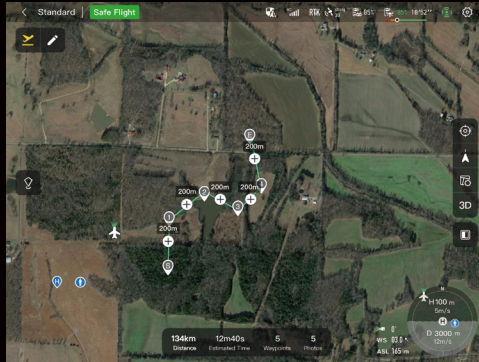
Szybka misja*

Tymczasowe szybkie misje można tworzyć podczas wykonywania innych misji, a wiele podmisji można układać w stopy, aby zwiększyć elastyczność.

* Ta funkcja będzie dostępna w przyszłej aktualizacji.

Wiele rodzajów misji

Aplikacja Enterprise zapewnia różne autonomiczne i półautonomiczne misje planowanie bezpieczeństwa publicznego, inspekcje i pomiary.



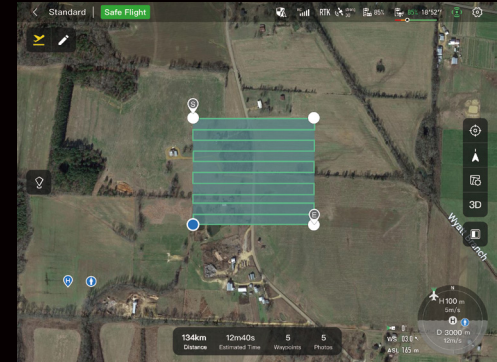
Misje z punktami orientacyjnymi

Użytkownicy mogą dodawać punkty trasy dla elastycznych, niestrukturyzowanych tras lotu.



Misja prostokątna

Obsługuje automatyczne generowanie prostokątnego obszaru przelotu jednym kliknięciem.



Misja automatyczna

Generowanie i przechwytywanie danych*

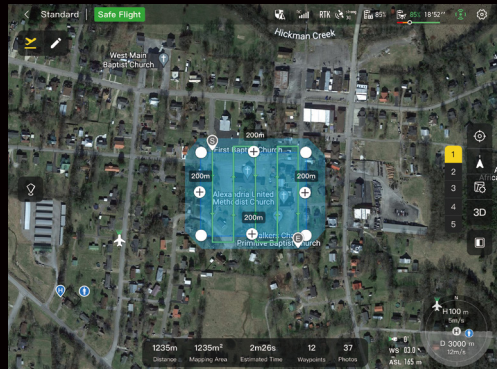
Automatycznie twórz trasy, dodając regionalne punkty graniczne za pomocą kropek lub importując pliki KML.

* Ta funkcja będzie dostępna w przyszłej aktualizacji.



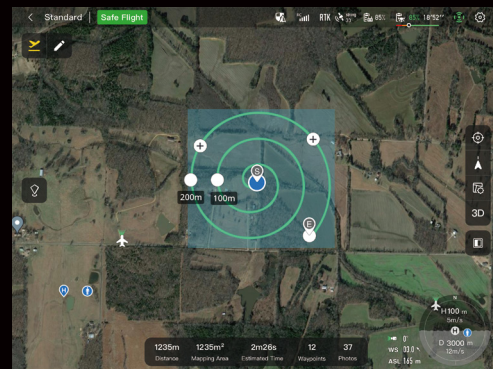
Śledzenie terenu*

Utrzymaj stosunkowo stałą wysokość nad ziemią na nierównym lub pochyłym terenie.



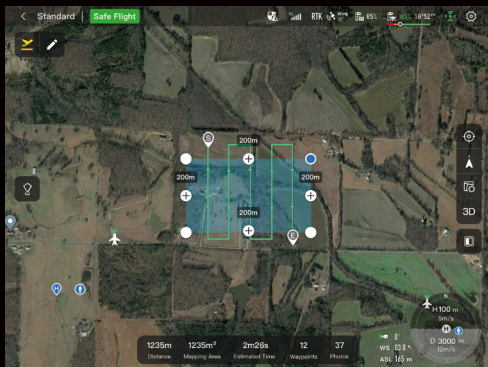
Fotografia ukośna

Automatycznie zaplanuj 5 grup tras (1 orto + 4 skośne) zgodnie z obszarem lotu ustawionym przez użytkownika.



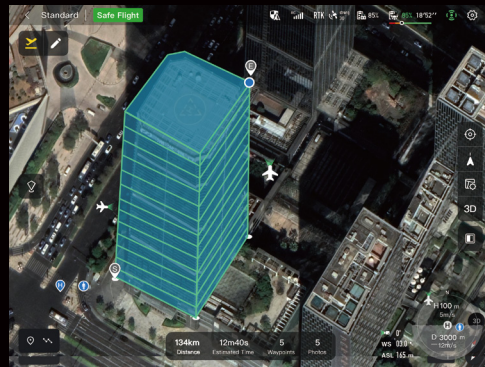
Spiralna misja*

Obsługuje helikalne wyszukiwanie lotów w wyznaczonym obszarze dla SAR.



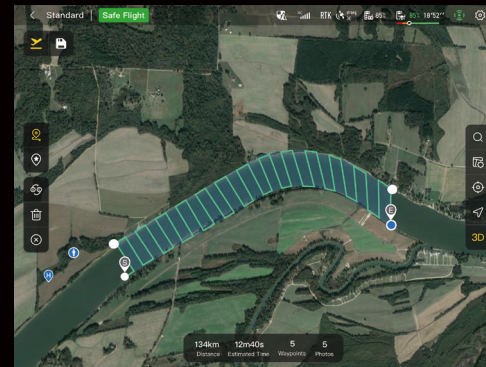
Misja wielokąta

Obsługuje automatyczne generowanie obszarów lotu wielokątów jednym kliknięciem.



Skanowanie w pionie*

Wykonuj pomiary pionowe elewacji budynków, ścian odkrywek i wież.

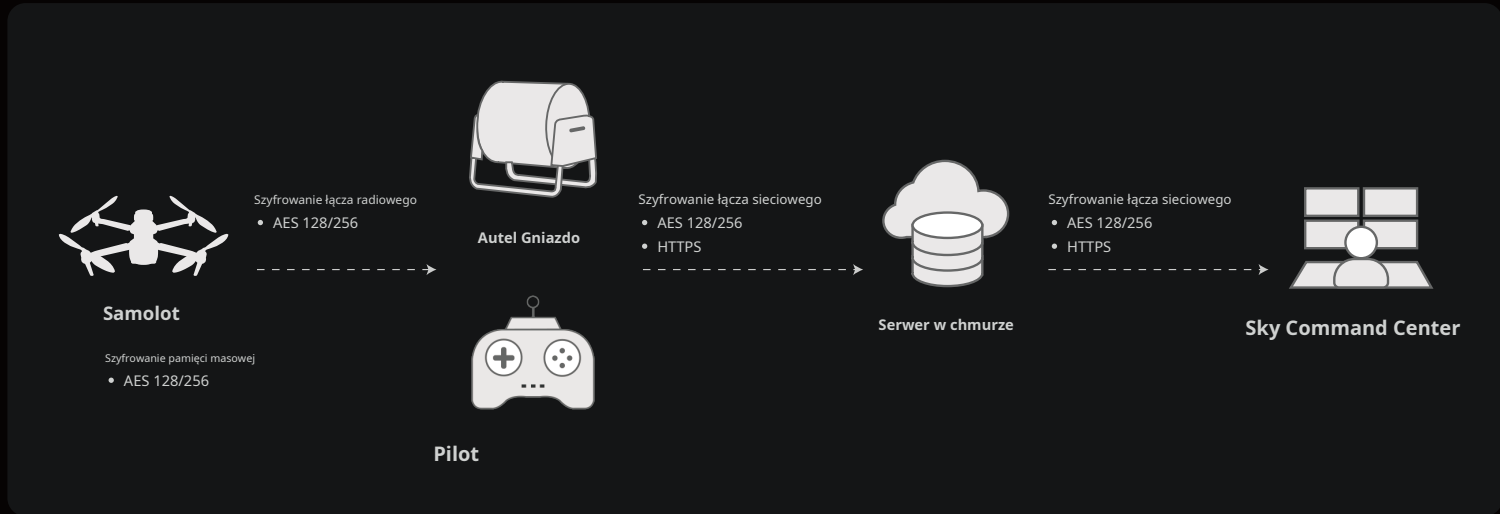


Misja korytarza*

Obsługuje intuicyjne i skuteczne planowanie misji w korytarzach dla dróg, rzek, rurociągów, linii energetycznych i innych wąskich terenów o dużej skali.

* Ta funkcja będzie dostępna w przyszłej aktualizacji.

Ochrona danych



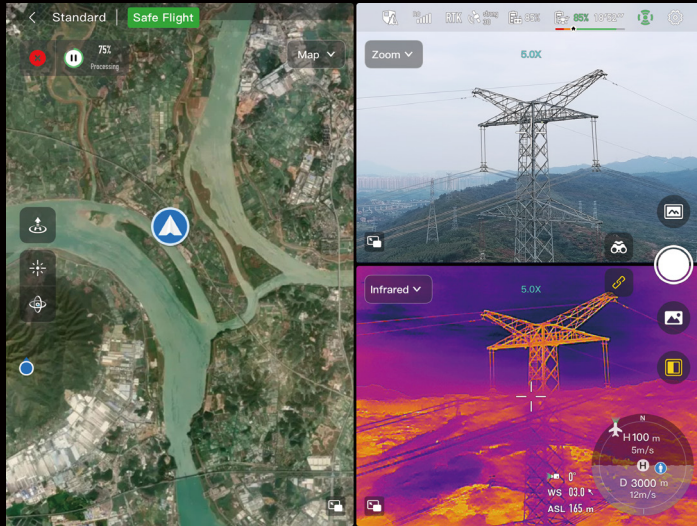
Ochrona prywatności

Dostęp do danych obejmujących informacje o użytkowniku i samolocie, w tym dzienniki lotów, lokalizacje i informacje o koncie, można uzyskać tylko lokalnie za pośrednictwem samolotu.

Zaszyfrowane przechowywanie danych

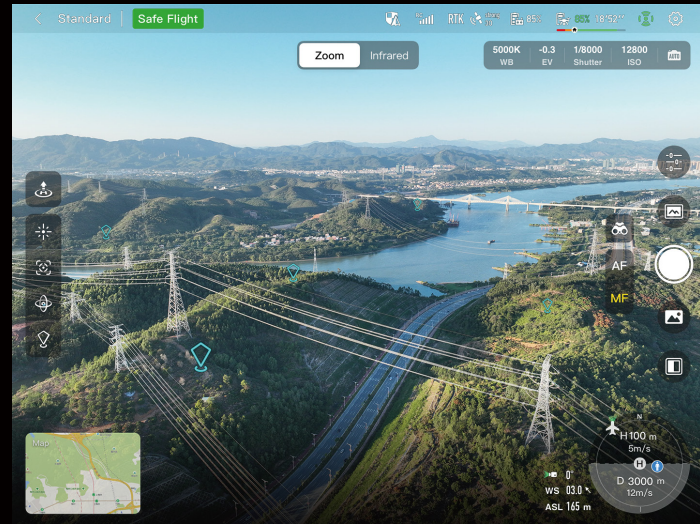
Obsługuje szyfrowanie AES-256 dla zdjęć, filmów i dzienników lotów, są chronione hasłem.

Ulepszony podgląd na żywo



Wielokanałowy ekran projekcyjny*

Obsługuje jednocześnie wysyłanie obrazów RGB, podczerwieni, noktowizora i obrazów szerokokątnych.



Scena AR*

Dane geolokalizacyjne i inne informacje o lokalizacji samolotu wykryte przez ADS-B mogą być nakładane na mapę w czasie rzeczywistym, co jest wygodne dla użytkowników w celu potwierdzenia lokalizacji drona i uniknięcia ryzyka w powietrzu.

* Ta funkcja będzie dostępna w przyszłej aktualizacji.

Autel SDK

Autel SDK jest otwarty na świat, pomagając programistom i partnerom zredukować oprogramowanie i sprzęt kosztów rozwoju oprogramowania i wspólnie tworzyć nowy ekosystem branżowy.



Mobilne SDK

Open UX SDK (iOS i Android) może bezpośrednio wywołać gotowe interaktywne interfejsy.



Pakiet SDK ładunku*

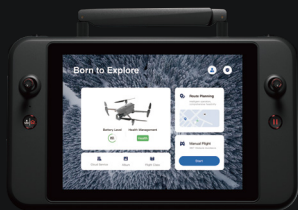
Obsługa ujednoczonych standardów interfejsu dostęp do mocowań innych firm, takich jak mikrofony i detektory gazu.



Pakiet SDK w chmurze*

Umożliwia zdalną transmisję na żywo i sterowanie dronami i gniazdami za pośrednictwem platform lub stron internetowych innych firm.

Akcesoria

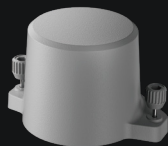


Wyświetlacz czytelny w świetle dziennym:7,9 cala, maksymalna jasność 2000 nitów, rozdzielczość 2048*1536.
Superpobieranie:Pobieraj materiał z drona na urządzenie mobilne z maksymalną szybkością 20 MB/s. **Interfejs funkcjonalny:**Porty HDMI umożliwiają podłączenie do wyświetlaczy lub monitorów innych firm. **Bardzo długa żywotność baterii:**Do 4,5 godziny ciągłej pracy. 2-godzinne szybkie ładowanie od zera. **Lokalny magazyn:**Wbudowana przestrzeń dyskowa 128 GB umożliwia przechowywanie aplikacji innych firm i przechowywanie multimediów misji.



Live Deck 2 (opcjonalnie)

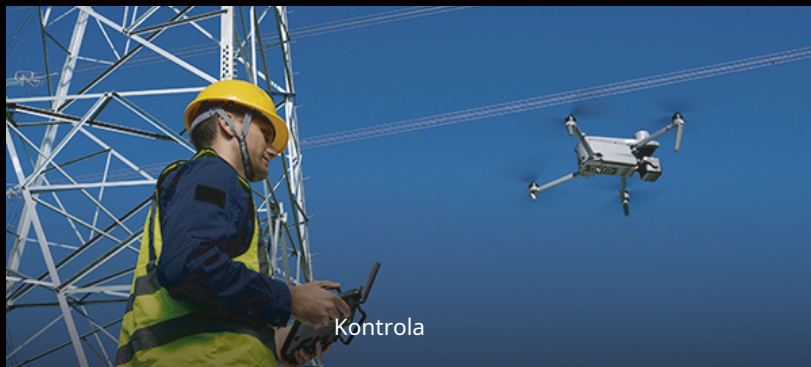
Transmituj na żywo dane misji do innego personelu biorącego udział w operacji, aby zwiększyć świadomość sytuacyjną i podejmować krytyczne decyzje bez konieczności korzystania z połączenia LTE. EVO Max 4T jest kompatybilny z Live Deck 2, który oferuje wieloportowe przesyłanie strumieniowe do monitorów i obsługę Wi-Fi dla wielu lokalnych smartfonów.



Moduł RTK(opcjonalny)

Zapewnia dane pozycjonowania z dokładnością do centymetra do mapowania i zmniejsza zakłócenia elektromagnetyczne podczas latania w pobliżu krytycznych struktur.

Aplikacja



Specyfikacje

Samolot	
Waga	3,5 funta (1600 g, akumulator i gimbal w zestawie)
Maks. Masa startowa	4,41 funta (1999 g)
Wymiary	576*660*149 mm (złożony, ze śmigłami) 340*407*148 mm (złożony, bez śmigieł) 257*136*133 mm (rozłożony, bez śmigieł)
Diagonalny rozstaw osi	1,52 stopy (464 mm)
Maksymalny czas lotu	42 min
temperatura robocza	-4°F do 122°F (-20°C - 50°C)
Maksymalna odporność na wiatr	27 mph (12m/s)
Dokładność zawisu	Pionowy: ±0,1 m (włączony system wizyjny); ±0,3 m (włączony GPS); ±0,15 m (włączony RTK); Poziomy: ±0,15 m (włączony system wizyjny); ±0,3 m (włączony GPS)
Klasa IP	IP43
GNSS	GPS+GLONASS+Galileo+Beidou

Transmisja obrazu	
Częstotliwość robocza	2,4G / 5,2G (FCC, CE, Wielka Brytania) / 5,8G / 900 MHz (FCC)
Maksymalna odległość transmisji (bez przeszkód, bez zakłóceń)	12,4 mil/20 km (FCC), 4,9 mil/8 km (CE)
Moc nadajnika (EIRP)	2,4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5,8 GHz: <33 dBm (FCC), <30 dBm (SRRC), <14 dBm (CE) 5,15-5,25 GHz: < 23 dBm (FCC/SR- RC/MIC) 5,25-5,35 GHz: <30 dBm (FCC), <23 dBm (SRRC/MIC)
System wykrywania wizualnego	
Zasięg wykrywania przeszkód	Do przodu/w górę/w dół- totem/tył/bok: 0,2-50m
FOV	Przód/tył/bok: 60°(w poziomie) , 80°(pion) W górę/w dół: 360°(w poziomie), 190°(w pionie)

akumulator samolotu	
Pojemność	8070mAh
Napięcie	14,88 V
Typ Baterii	LiPo 4S
Energia	120 Wh
Waga netto	1,15 funta (520 g)
Ładowanie Temperatura	41° F do 113° F (5°C do 45°C) Gdy temperatura spadnie poniżej 50° F (10° C), funkcja samonagrzewania zostanie włączona automatycznie. Ładowanie w niskiej temperaturze może skrócić żywotność baterii.
Wymiana na gorąco	Wsparcie

Radarowy system wykrywania fal milimetrowych	
Częstotliwość	60 Ghz~64 Ghz*
Wymiary	1,5*0,55*0,08 cala (dł.*szer.*wys.)
Waga	0,07 uncji (2 g)
EIRP	18dBm
Zakres wykrywania	W górę: 5,9 ~ 787,4 cala (0,15 ~ 20 m) W dół: 3,9 ~ 4724,4 cala (0,1 ~ 120 m) Do przodu i do tyłu (standardowy/wygodny): 0,82 ~ 98,43 stopy (0,25 ~ 30 m) Do przodu i do tyłu (niedorzeczne): 1,64 ~ 196,85 stopy (0,5 ~ 60 m)
FOV	poziomo (↓6dB) : ±60°, Pion (↓6dB) : ±30°
Pomiar prędkości Zakres	± 134 mil na godzinę (60 m/s)
Pomiar prędkości Dokładność	≤1%
Maks. Wykrywanie celu Numer	32

Zoom kamery

Czujnik	1/2" CMOS, Efektywne piksele: 48M
Obiektyw	Ogniskowa: 11,8-43,3 mm (35 mm, odpowiednik: 64-234 mm) Przysłona: f/2,8-f/4,8
Zakres ISO	Automatyczny: ISO100 ~ ISO6400 Ręczny: Zdjęcie: ISO100 ~ ISO12800 Wideo: ISO100 ~ ISO6400

Szeroki aparat

Czujnik	1/1,28" CMOS, Efektywne piksele: 50 mln
Obiektyw	DFW: 85° Ogniskowa: 4,5 mm (odpowiednik: 23 mm) Przysłona: f/1,9 Silnik AF: 8-przewodowy SMA, ostrość PDAF
Zakres ISO	Automatyczny: Zdjęcie: ISO100~ISO6400 Wideo: ISO100~ISO64000 (tryb sceny nocnej: do ISO64000) Podręcznik: Zdjęcie: ISO100~ISO12800 Wideo: ISO100~ISO6400

Kamera termowizyjna

Kamera termowizyjna	Niechłodzony mikrobolometr VOx
Obiektyw	DFOV: 64° Przysłona: 13mm Ostrość: f/1.2
Temperatura podczerwieni Pomiar Dokładność	26,6~37,4°F lub odczyt ±3% (przy użyciu większej wartości) @otoczenie temperatura -4°F do 140°F
Rozdzielczość wideo	640*512
Temperatura Pomiar Zakres	- 4 °F do 302 °F, 32 °F do 1022 °F (-20°C do 150°C, 0 do 550°C)
Alert temperatury	Progi alarmowe wysokiej i niskiej temperatury, współrzędne raportowania i wartości temperatury

Dalmierz laserowy

Pomiar Dokładność	±3,3 stopy (1 m)
Skala	3937 stóp (1200 m)

Autonomia

Zawieszanie bez GPS I ręczny lot	Wnętrz: Błąd poziomy $\leq 1,18$ cala (przynajmniej tekstura w jednym kierunku) Na wolnym powietrzu: W ciągu dnia: na wysokości lotu 1640 stóp (500 m), błąd poziomy $< 0,01$ *wysokość Noc: lot ręczny można kontrolować na wysokości lotu 328 stóp (100 m)
Bez GPS Powrót do domu	Na wysokości lotu 1640 stóp (500 m) błąd poziomy punktu powrotu do punktu początkowego $< 11,81$ cala
Automatyczna przeszkoda Przekierowanie	Przekierowywanie przeszkód z dużą prędkością: Prędkość lotu do 45 mil na godzinę (20 m/s), gdy min. bezpieczna odległość od przeszkody wynosi 4,9 stopy (1,5 m) Wysoka precyzja przekierowywania przeszkód: prędkość lotu może osiągnąć 6,7 mil na godzinę (3 m/s), gdy min. bezpieczna odległość od przeszkody wynosi 1,64 stopy (0,5 m)
Wiele celów Uznanie I Śledzenie	Rodzaje identyfikacji celów: ludzie, pojazdy, łodzie Liczba wykrytych celów: 64 Kompleksowa dokładność rozpoznawania: $> 85\%$

* Prosimy o bezpieczne latanie i zapoznanie się z lokalnymi przepisami i regulacjami.



www.autelrobotics.com