



EVO II RTK 系列

毫厘之争 尽在掌握



厘米级定位 不差分毫

EVO II RTK系列集成全新RTK模块,提供实时厘米级定位数据,支持PPK后处理。飞行器能够记录卫星原始观测数据、相机曝光参数等数据。定位系统支持A-RTK基站和网络RTK,复杂环境中作业依然能精确、稳定的实现数据采集,助力行业应用。



厘米级高
精度定位



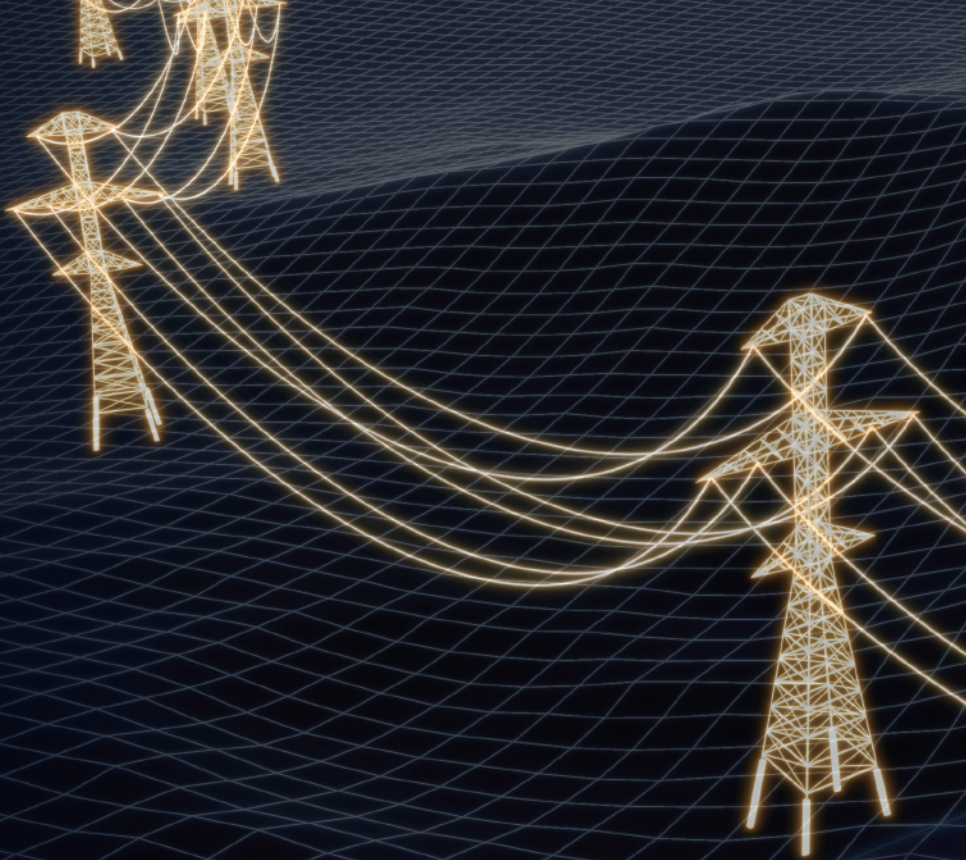
免相控

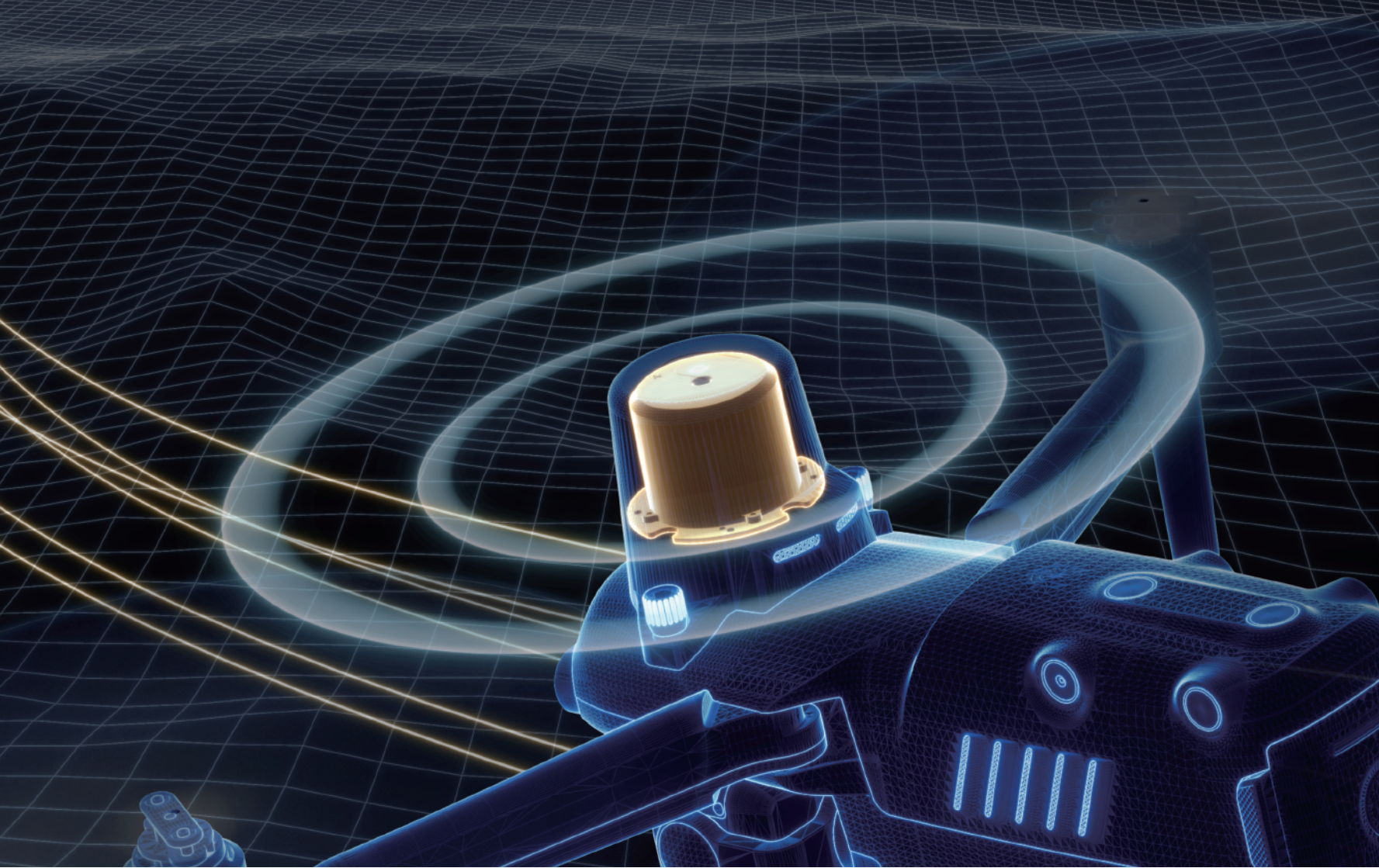


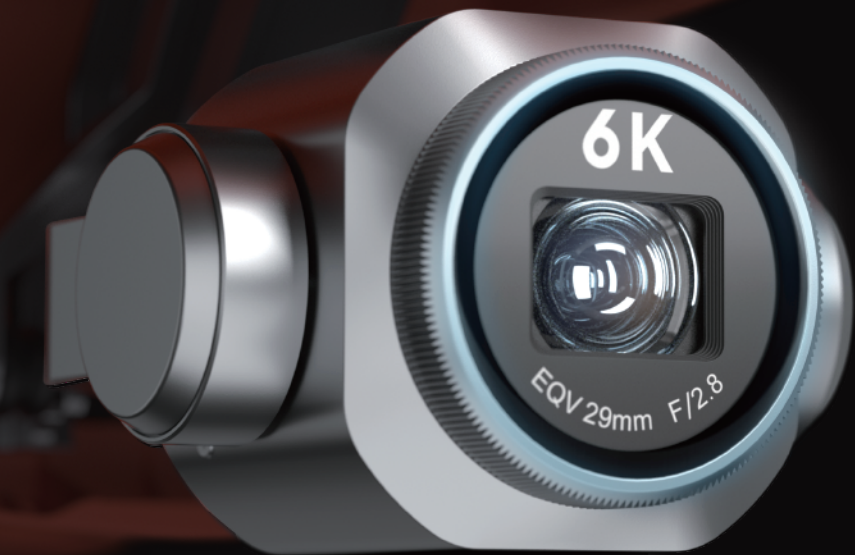
全向避障



A-RTK基站







1"
sensor

6K
ULTRA HD

EVO II Pro RTK

超清视界 纤毫毕现

EVO II Pro RTK拥有更清晰的拍摄效果以及强大的光线感知能力,让作业场景清晰呈现,不错过任何细节信息。

高分相机, 旗舰画质

拥有1英寸CMOS、2000万像素、光圈F/2.8-F/11的高分相机素质,每次作业都不负你的期待。

6K超高清影像

一英寸大底加持的6K分辨率超高清镜头,轻松实现专业级拍摄体验。

EVO II Dual 640T 

双“相”可见 精准测温

EVO II Dual 640T RTK配备高分热成像相机及8K可见光相机，高清成像，捕捉细节，洞悉全局。

高精度测温

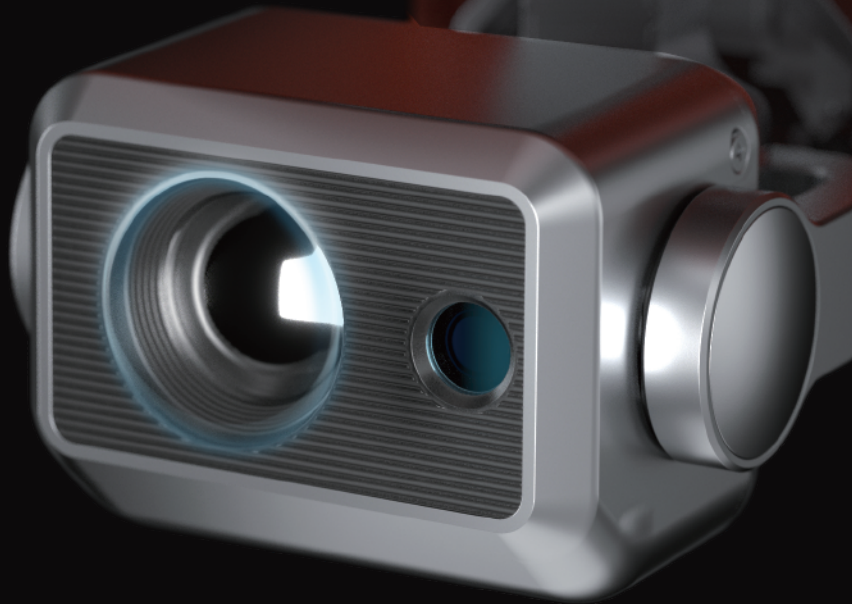
可于2-15米距离内精准探测热源，并采用先进的红外距离补偿算法，将测温误差控制在±3度。

高清热成像分辨率

13mm焦距、640*512的高清热成像分辨率镜头，搭配8K超高清可见光相机，双光镜头洞悉“双面”世界，兼顾超清画面感知力。

多项色彩模式

白热 | 冷热 | 彩虹 | 增强彩虹 | 铁红 | 熔岩 | 极光 | 灼热 | 渐变 | 热探测



智能作业

EVO II RTK系列为用户提供全方位的智能应用方案,以先进的

免相控

EVO II RTK系列采用高精度RTK模块,用户可选择网络RTK或自行架设基站。系统提供卫星原始观测值与相机曝光文件,支持PPK后处理,精准的时间同步,不受限于通信链路和网络覆盖,保证了免相控的实现。



任务规划

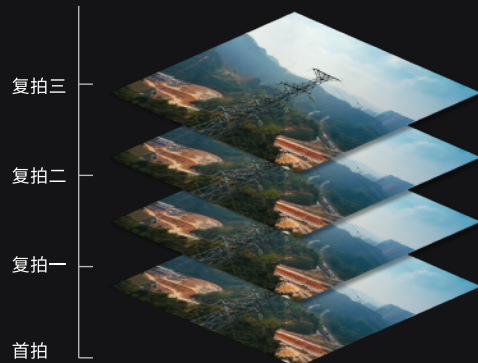
通过在地图上设定飞行路径后,EVO II RTK系列即可按指定的飞行路径飞行,全程自主化作业,高效安全。

航点任务 | 矩形任务 | 多边形任务 | 倾斜摄影



拍摄复现

记录拍摄位置,下次起飞时无人机即可自动悬停至相同位置并将云台转向相同方向,复现相同成像,在作业时全面记录无人机经纬度、拍照角度等信息,以便后续查询总结,提供决策依据。



全面可行

飞控技术与AI智能技术,全面提升作业质量,降低作业成本。

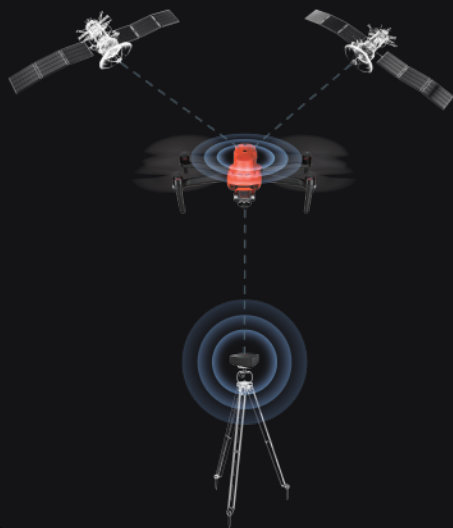
多重“视觉”,安全避障

EVO II RTK系列的6向双目全向避障设计,让飞行器拥有全向“观测”障碍物的能力,为飞行安全保驾护航。



RTK/PPK

提供A-RTK基站、网络RTK等RTK服务。



适配A-RTK高精度GNSS基站

支持搭配A-RTK高精度GNSS基站使用,获取实时差分数据。也可以通过A-RTK基站进行点测量,获取目标点的准确坐标。



轻装上阵, 高效可靠

便携易用, 快人一步, EVO II RTK系列继承了EVO II 的折叠式机身设计, 小巧轻便, 方便作业携带, 展开即用, 快速进入工作状态, 续航时间长达36分钟, 飞行速度可达20米/秒, 同时拥有9公里的超长图传距离, 助力用户畅快高效作业。



续航时间长达

36分钟

图传距离

9公里

飞行速度可达

20米/秒

应用领域

电力巡检



消防救援



警用执法



地理测绘



主要参数

飞行器	
重量(含桨和电池)	1250g (EVO II DUAL 640T RTK) 1237g (EVO II PRO RTK)
轴距	397 MM
最长飞行时间	36 分钟(无风环境)
工作环境温度	-10°C至 40°C
最大抵抗风力	8级
工作频率	2.400 GHz - 2.4835 GHz;5.725 - 5.850 GHz
悬停精度	启用 RTK 且 RTK 正常工作时: 垂直: ± 0.1 M; 水平: ± 0.1 M
	未启用 RTK: 垂直: ± 0.1 M (视觉定位正常工作时); ± 0.5 M (GNSS 定位正常工作时) 水平: ± 0.3 M (视觉定位正常工作时); ± 1.5 M (GNSS 定位正常工作时)

RTK 模块	
单频高灵敏度 GNSS	GPS+北斗+伽利略(亚洲地区) GPS+GLONASS+伽利略(其他地区)
多频多系统高精度 RTK GNSS	使用频点: GPS:L1/L2 GLONASS:L1/L2; 北斗:B1/B2; 伽利略:E1/E5
	首次定位时间:< 50 s
	定位精度:垂直 1.5 cm + 1 ppm* (RMS); 水平 1 cm + 1 ppm (RMS) * 1 ppm 是指飞行器每移动 1 km 误差增加 1 mm

相机

相机类型	EVO II PRO RTK 相机	EVO II Dual 640T RTK 红外相机	EVO II Dual 640T RTK 可见光相机
传感器类型	1 英寸 CMOS;有效像素 2000 万	氧化钒非制冷红外焦平面探测器	1/2 英寸 CMOS;有效像素 4800 万
视角	FOV 82°	H33°V26°	FOV: 79°
光圈	f/2.8 - f/11	-	F/1.8
对焦范围	1m至无穷远	-	0.5米至无穷远
等效焦距	28.6mm	-	25.6mm
变焦	1 - 16倍 (最大3倍无损变焦)	1 - 16倍	1 - 16倍 (最大4倍无损变焦)

感知系统

	前向感知	后向感知	上方感知	下方感知	左右感知
全向双目感知系统	精准测量范围: 0.5 - 20 m	精准测量范围: 0.5 - 16 m	精准测量范围: 0.5 - 12 m	精准测量范围: 0.5 - 11 m	精准测量范围: 0.5 - 12 m
	检测范围: 0.5 - 40 m	检测范围: 0.5 - 32 m	检测范围: 0.5 - 24 m	检测范围: 0.5 - 22 m	检测范围: 0.5 - 24 m
	有效感测速度: < 15m/s	有效感测速度: < 12m/s	有效感测速度: < 6m/s	有效感测速度: < 6m/s	有效感测速度: < 10m/s
	视角: 水平: 60°, 垂直: 80°	视角: 水平: 60°, 垂直: 80°	视角: 水平: 65°, 垂直: 50°	视角: 水平: 100°, 垂直: 80°	视角: 水平: 65°, 垂直: 50°
有效使用环境	上方: 表面有丰富纹理, 光照条件充足 (>15 lux, 室内日光灯正常照射环境); 表面为漫反射材质且反射率>20% (如墙面, 树木, 人等) 下方: 地面有丰富纹理, 光照条件充足 (> 15 lux, 室内日光灯正常照射环境); 表面为漫反射材质且反射率>20% (如墙面, 树木, 人等)				



ROBOTICS

www.autelrobotics.cn