



## Specyfikacja techniczna drona Autel Evo II Dual 640T

### OPIS TECHNICZNY

#### Kamera termowizyjna

**Sensor**    **Sensor 640\*512**  
**Rozdzielczość pixeli**    **EVO II Dual (640)640\*512**

**Wielkość pixela**    **12um**

**Długość fali**    **7.5 - 13.5 um**

**FOV**    **EVO II Dual (640) 32°**

**Obiektyw**    **EVO II Dual (640) 14 mm**

**Zoom**    **1-8x**

**Tryby fotografowania**    **Single shot, burst and timed shot**

**Rozdzielczość zdjęć**    **IR: 640\*512**

**PIP: 1920\*1080, 1280\*720**

**Format wideo**    **MOV/MP4 (H.264/H.265 wspierany)**

**640\*512 p60 (US)**

**640\*512 p9 (inne regiony)**

#### Kamera

**Sensor**    **1/2" CMOS**

**Piksele**    **20MP**

**Perspektywa**    **82°**

**Obiektyw**    **EFL: 28.6 mm**

**Przesłona: f/2.8-f/11**



**Odległość ostrzenia: od 1m do dowolnej odległości (tryb autofocus)**

**Zakres ISO      Wideo: 100 - 6400 (auto)**

**Zdjęcia: 100 - 12800 (auto)**

**Zoom      1-8x (max 3x bezstratny)**

**Tryby fotografowania   Single Shot**

**Burst: 3/5 shots**

**Auto Exposure Bracketing (AEB) Time-lapse: 3/5 shots**

**Rozdzielczość zdjęć    5472\*3648 (3:2)**

**5472\*3076 (16:9)**

**3840\*2160 (16:9)**

**Format wideo    MP4 / MOV (MPEG-4 AVC/H.264, HEVC/H.265)**

**6K 5472\*3076 p30/p25/p24**

**4K 3840\*2160 p60/p50/p48/p30/p25/p24**

**2.7K 2720\*1528 p120/p60/p50/p48/p30/p25/p24**

**FHD 1920\*1080 p120/p60/p50/p48/p30/p25/p24**

**Maksymalny bitrate    120Mbps**

#### **Dron**

**Masa startowa    1150 g**

**Maksymalna masa startowa    2000 g**

**Wymiary    397 mm**

**Akumulator      7100 mAh**

**Maksymalny czas lotu EVO II Dual (640) do 38min**

**EVO II Dual (320) do 40min**

**Maksymalny czas zawisu      EVO II Dual (640) do 33min**

**EVO II Dual (320) do 35min**

**Maksymalna prędkość lotu    20 m/s**

**Maksymalna prędkość wznoszenia    8 m/s**

**Maksymalna prędkość opadania    4 m/s**

**Maksymalna wysokość lotu    7000 m**

**Maksymalna odporność na wiatr    8 w skali Beauforta (62-74 km/h -  
17.2-20.7 m/s)**

**Temperatura operacyjna      40°C**



Częstotliwość sterowania 2.4~2.4835GHz

Częstotliwość transmisji 2.4~2.4835GHz

FCC:  $\leq 26$  dBm

ISED:  $\leq 26$  dBm

CE:  $\leq 20$  dBm

RCM:  $\leq 20$  dBm

SRRC:  $\leq 20$  dBm

Precyzja w utrzymaniu pozycji w powietrzu Pionowo:

$\pm 0.02$ m (z optycznym pozycjonowaniem w normalnym trybie pracy)

$\pm 0.2$ m (z GPS w normalnym trybie pracy)

Poziomo:

$\pm 0.02$ m (z optycznym pozycjonowaniem w normalnym trybie pracy)

$\pm 0.2$ m (z GPS w normalnym trybie pracy)

#### System wykrywania przeszkód

Typ systemu wykrywania przeszkód Dookólny system wielokierunkowej detekcji

Czujniki z przodu Dokładny zakres pomiarowy: 0.5 - 20m

Zasięg detekcji: 0.5 - 40m

Skuteczna prędkość wykrywania:  $< 15$  m/s

FOV: Poziomy:  $60^\circ$ , Pionowy:  $80^\circ$

Czujniki z tyłu Dokładny zakres pomiarowy: 0.5 - 16m

Zasięg detekcji: 0.5 - 32m

Skuteczna prędkość wykrywania:  $< 12$  m/s

FOV: Poziomy:  $60^\circ$ , Pionowy:  $80^\circ$

Czujniki z góry Dokładny zakres pomiarowy: 0.5 - 12m

Zasięg detekcji: 0.5 - 24m

Skuteczna prędkość wykrywania:  $< 6$  m/s

FOV: Poziomy:  $65^\circ$ , Pionowy:  $50^\circ$

Czujniku z dołu Dokładny zakres pomiarowy: 0.5 - 11m

Zasięg detekcji: 0.5 - 22m

Skuteczna prędkość wykrywania:  $< 6$  m/s

FOV: Poziomy:  $100^\circ$ , Pionowy:  $80^\circ$

# dilectro

Czujniki boczne Dokładny zakres pomiarowy: 0.5 - 12m

Zasięg detekcji: 0.5 - 24m

Skuteczna prędkość wykrywania: < 10 m/s

FOV: Poziomy: 65°, Pionowy: 50°

otoczenie wpływające na warunki pracy systemu      Podłoże o odpowiedniej teksturze i oświetleniu (> 15 luksów, normalne środowisko wewnętrzne z włączoną świetlówką)

Góra: powierzchnia odbijająca rozproszona o współczynniku odbicia powyżej 20% (ściana, drzewo, człowiek itp.)

Dół: podłoże o odpowiedniej teksturze i oświetleniu (> 15 luksów, normalne środowisko wewnętrzne z włączoną świetlówką)

Góra: powierzchnia odbijająca rozproszona o współczynniku odbicia powyżej 20% (ściana, drzewo, człowiek itp.)

## Gimbal

Zakres działania      Pitch: -135° to +45°

Yaw: -100° to +100°

Pitch: -90° to +30°

Yaw: -90° to +90°

Maksymalna prędkość sterowania (pochylenie) 300°/s

Zakres drgań w stopniach      ±0.005°

## Bateria

Technologia baterii      Litowo-polimerowy (LiPo)

Pojemność baterii      7100 mAh

Liczba baterii włączone      1 szt.

Ładowarka      Tak

Kontroler      Tak

## Aparatura

Maksymalny zasięg transmisji sygnału      5 km (CE)

Częstotliwość sterowania      2.4~2.4835GHz

Częstotliwość transmisji      2.4~2.4835GHz

FCC: ≤26 dBm

Dilectro Sp. z o.o. Sp. k. | ul. Ficowskiego 15, 01-747 Warszawa | NIP 522-303-23-01

[www.dilectro.pl](http://www.dilectro.pl) | +48 881 726 601 | [kontakt@dilectro.pl](mailto:kontakt@dilectro.pl)



**ISED:  $\leq 26$  dBm**

**CE:  $\leq 20$  dBm**

**RCM:  $\leq 20$  dBm**

**SRRC:  $\leq 20$  dBm**

**Jakość transmisji w czasie rzeczywistym 720p@30fps / 1080p@30fps**

**Maksymalna bitrate transmisji w czasie rzeczywistym 40Mbps**

**Bateria aparatury 5000 mAh**

**Czas pracy aparatury 3h**

**Czas ładowania aparatury 2h (tryb Fast Charging)**

**Wyświetlacz 3,26-calowy ekran OLED**

**854 x 480 pikseli**

**Podgląd wideo bez konieczności podłączania do telefonu komórkowego**

**1.7A@3.7V**

**Akumulator drona**

**Pojemność 7100 mAh**

**Napięcie 11.55**

**Typ ogniwa LiPo 3S**

**Energia dostępna w akumulatorze 82 Wh**

**Masa 365 g**

**Temperatura ładowania 5~45°C**

**Temperatura i poziom wilgotności podczas przechowywania -**

**10~30°C, 65±20%RH**

**Zalecana temperatura przechowywania 22~28°C**

**Maksymalny pobór mocy ładowania (W) 93 W**

**Czas ładowania 90 min**

**Ładowarka**

**Wejście 100-240 V, 50/60 Hz, 1.5A**

**Wyjście 13.2 V – 5 A**

**5V-3A 9V-2A 12V-1.5A**

**Napięcie 13.2 ± 0.1 V**

**Moc znamionowa 66 W**



**Aplikacja**

**iOS      Autel Explorer**

**Android    Autel Explorer**

**Pamięć**

**Pamięć CD      Standard: 32 GB,**

**maksymalna wspierana pojemność karty - 256GB ( wymagana klasa UHS-3 )**

**Wbudowana pamięć wewnętrzna    8 GB**