

# EVO Max 4N

## 行业应用新旗舰

EVO Max 4N采用Autel Autonomy自主飞行技术，实现复杂环境下的全局路径规划、3D场景重建、自主绕障和返航；高精度视觉导航能力，使其在信号干扰强、信号遮挡、信号弱等复杂环境下，依然获得高精度、低延迟的导航定位进行稳定可靠飞行；业内首创A-Mesh组网技术，支持多设备自由组网，实现空地一体网络覆盖；“双目鱼眼视觉+毫米波雷达”的多源传感器融合感知技术，具备720°全方位感知和避障能力，能全天候作业；搭载融光相机4N，集成0.0001 Lux环境亮度识别的超星光级夜视相机、超感光广角相机、热成像相机和激光测距仪，高效赋能公共安全、能源巡检、应急管理等领域，树立行业应用无人机新标杆。



全天候避障



超强抗干扰



高精度视觉导航



A-Mesh自组网



超星光级夜视相机



电池热替换



15公里图传距离



42分钟持久续航



# 融光相机4N



## 热成像相机

640\*512 分辨率  
9.1 毫米焦距  
16 倍数码变焦  
-20°C至+150°C / 0°C至+550°C 测温范围  
±2°C或读数的±2% 测温精度

## 激光测距仪

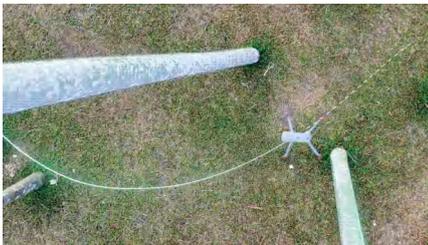
5-1200 米测量范围  
±(1米 + D\*0.15%) 测量精度  
\*D为测量距离

## 超星光级夜视相机

230 万像素  
0.0001 Lux 环境亮度识别  
440000 最大ISO  
41.4 毫米等效焦距  
1920\*1080 30P 视频分辨率

## 广角相机

5000 万像素  
1/1.28 英寸CMOS  
F1.9 光圈  
DFOV 85°  
23 毫米等效焦距  
4000\*3000 30P 视频分辨率



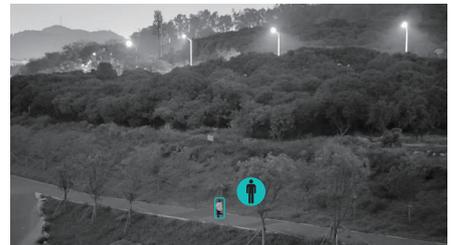
### 自主飞行规划

采用Autel Autonomy自主飞行技术, 实时采集周边环境数据, 在山地、树林、楼宇等复杂环境下实现全局路径规划、3D场景重建、自主绕障和返航, 赋能安防、巡检、测绘行业。



### 高精度视觉导航

在城市楼宇之间卫星信号遮挡、信号弱等场景下, 依然能获得高精度且低延迟的距离和坐标信息, 通过SLAM视觉导航技术实现室内外高精度导航定位功能进行稳定飞行。



### 超星光级夜视

夜视相机具备卓越的低照度环境摄像性能, 0.0001 Lux 环境亮度识别, 黑暗环境下仍能精准识别目标, 突破黑夜拍摄的限制, 保证作业持续进行。

## 应用场景



电力巡检



应急搜救



警用执法



地理测绘



消防救援

## 技术参数

|                 |   |
|-----------------|---|
| 重量(含电池、云台相机及桨叶) | 1665克   |
| 尺寸              | 1205*980*278mm(展开含桨叶)<br>780*568*278mm(展开不含桨叶)<br>455*263*248mm(折叠不含桨叶) |
| 最大续航时间          | 42分钟  |
| 最大水平飞行速度        | 23米/秒   |

|        |                               |
|--------|-------------------------------|
| 最大抵抗风力 | 12米/秒                         |
| 工作频率   | 900MHz / 2.4GHz / 5.8GHz      |
| IP防护等级 | IP43 (*定制服务)                  |
| 图传距离   | 15公里                          |
| GNSS   | GPS + GLONASS + Galileo + BDS |