

AUTEL EVO MAX SERIE

SOFTWARE FUNKTIONEN & ERKLÄRUNG



FUNKTIONEN / INHALTSVERZEICHNIS

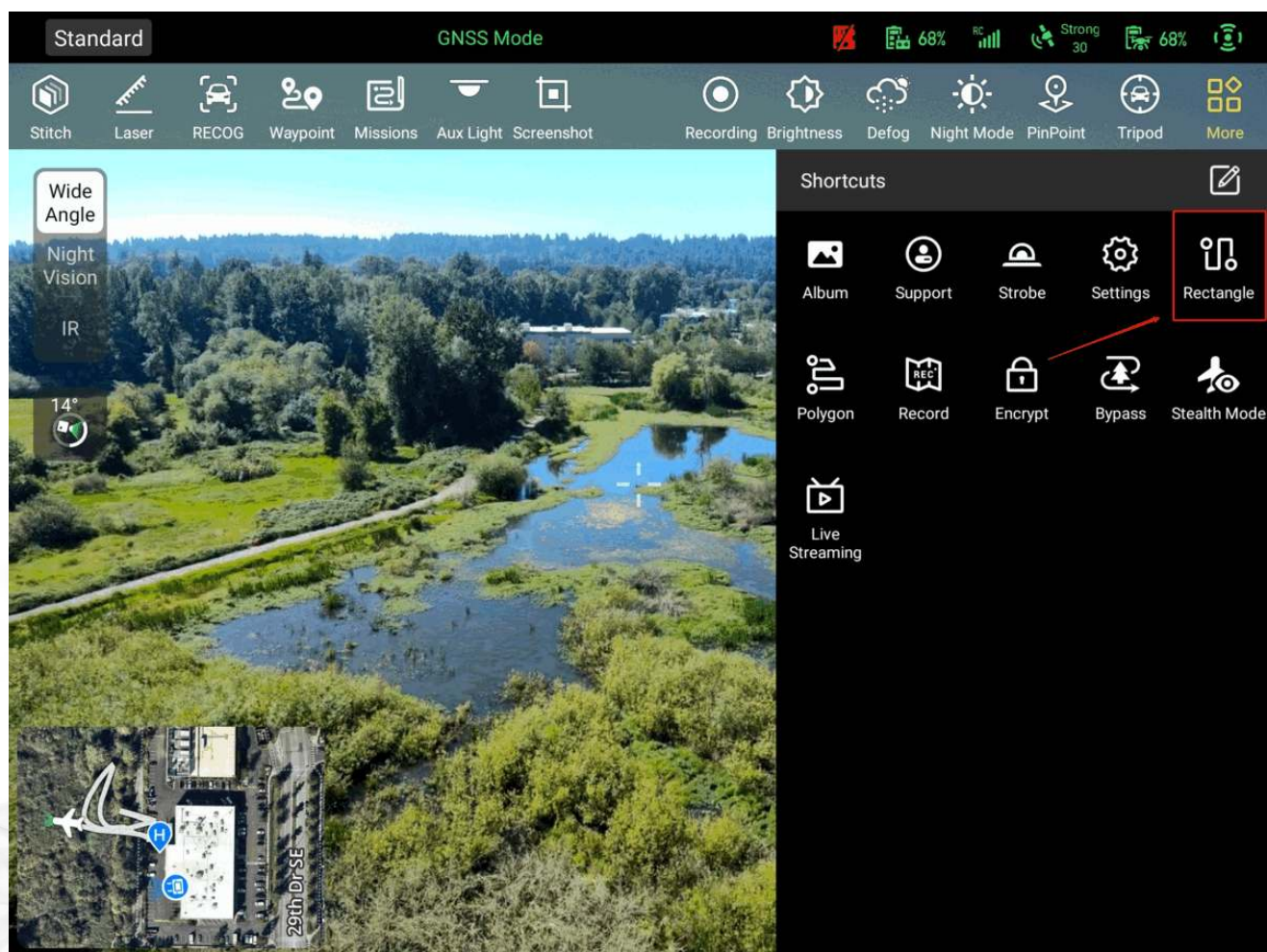
FUNKTIONEN / INHALTSVERZEICHNIS	1
1. RECHTECK-MISSION	2
2. POLYGON-MISSION	3
3. 50MP / PNG FOTOS	4
4. HOT-SWAP-FÄHIGER AKKU	5
5. MEDIEN-VERSCHLÜSSELUNG	6
6. OA BYPASS	7
7. RTMP LIVE STREAMING	8
8. EINSTELLUNGEN FÜR DAS FREQUENZBAND DER BILDÜBERTRAGUNG	10
9. AUTEL STITCH 2.5D	11
10. FLIGHT LOG AUTO-SYNC (AIRDATA & DRONELOGBOOK)	12
10. REMOTE ID	13
11. SPRACHEN EINSTELLUNGEN	14
12. SUPPORT RAW FORMAT IN EVO MAX 4T	15
13. MANUELLE PROFESSIONELLE KAMERA-EINSTELLUNGEN	16
14. NOT-PROPELLER-STOPP WÄHREND DES FLUGES	17
15. BEIDOU GNSS-OPTION HINZUGEFÜGT	18
16. KMZ MISSION IMPORT	19
17. ORBIT MODE	20
18. DOWNLOAD-OFFLINE-KARTE HINZUGEFÜGT	21
19. AUTO-SYNC FLUGAUZEICHNUNG MIT ALOFT.	22
20. NIGHTMODE M4T	23
21. FUSION DAYLIGHT THERMAL MSX FUNCTION	24
22. 3D COMPASS MEASUREMENTS	25
23. PINPOINT FUNKTIONEN (TARGET POINT & DIRECTION FLY)	27

1. RECHTECK-MISSION

Rechteck-Mission ist eine automatisierte Flugroute, die einem rechteckigen Muster folgt und für Missionen wie Fotografie, Kartierung und Inspektionen innerhalb eines definierten Bereichs nützlich ist.

Vorgehensweise:

1. Klicken Sie in der Toolbox auf Rechteck. Dadurch gelangst du zur rechteckigen Missionsseite.
2. Klicken Sie auf eine beliebige Stelle auf der Karte, um das rechteckige Missionsgebiet zu erstellen und anzupassen.
3. Passen Sie die Missionseinstellungen auf der rechten Seite des Bildschirms an.
4. Klicken Sie auf das Takeoff-Symbol in der Mitte links auf dem Bildschirm. Diese Aktion führt Sie zu einem Pre-Flight-Check.
5. Überprüfen Sie die Einstellungen für die Überprüfung vor dem Flug gründlich und schieben Sie dann, um den Start einzuleiten und die Mission auszuführen.

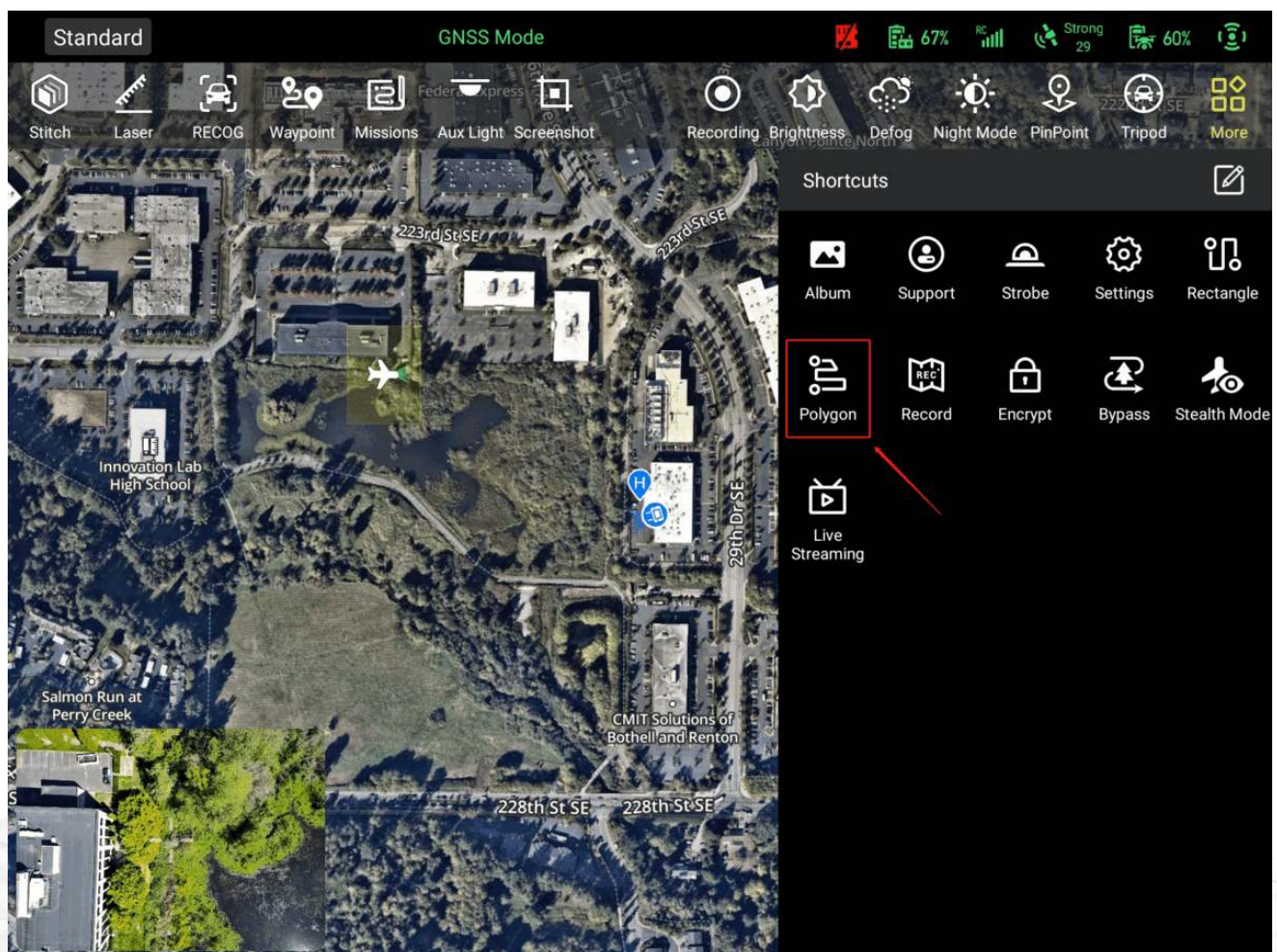


2. POLYGON-MISSION

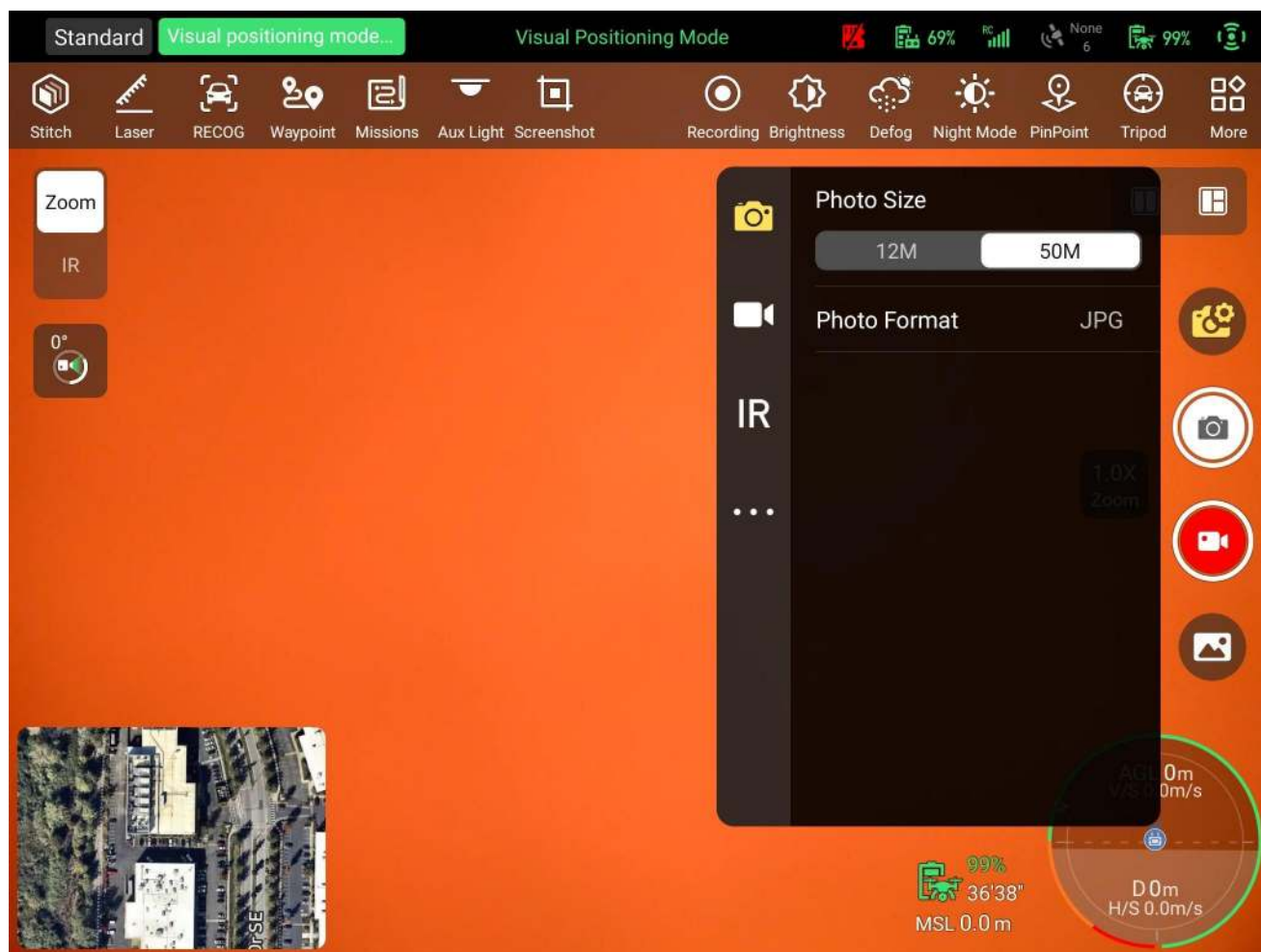
Polygon Mission ist eine automatisierte Flugroute, die einem polygonalen Muster folgt und sich für Missionen wie Fotografie, Kartierung und Inspektionen innerhalb eines definierten Gebiets eignet.

Vorgehensweise:

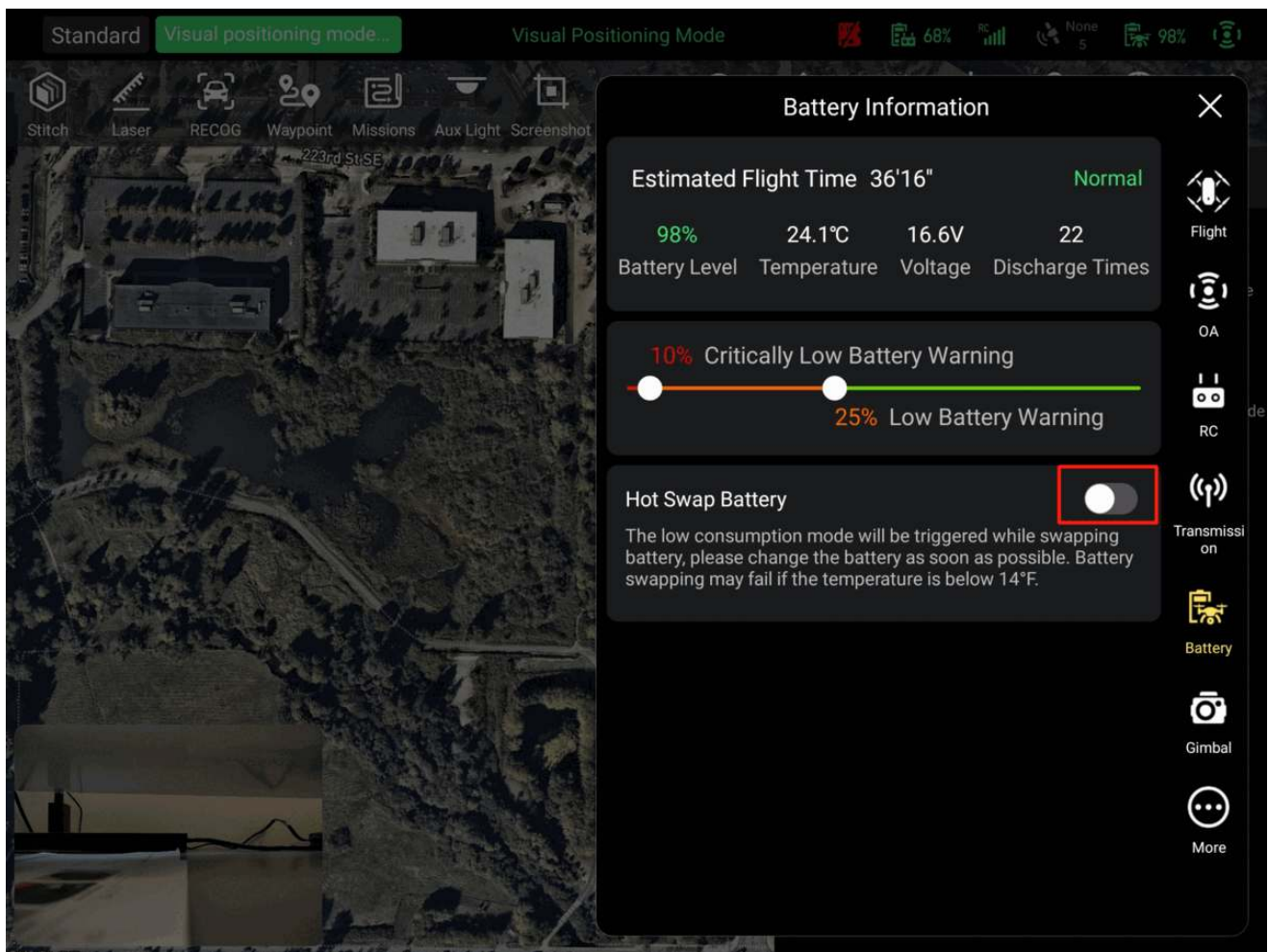
1. Klicken Sie in der Toolbox auf Polygon. Dadurch gelangst du zur Polygon-Missionsseite.
2. Klicken Sie auf eine beliebige Stelle auf der Karte, um das Polygon-Missionsgebiet zu erstellen und anzupassen.
3. Passen Sie die Missionseinstellungen auf der rechten Seite des Bildschirms an.
4. Klicken Sie auf das Takeoff-Symbol in der Mitte links auf dem Bildschirm. Diese Aktion führt Sie zu einem Pre-Flight-Check.
5. Überprüfen Sie die Einstellungen für die Überprüfung vor dem Flug gründlich und schieben Sie dann, um den Start einzuleiten und die Mission auszuführen.



3. 50MP / PNG FOTOS



4. HOT-SWAP-FÄHIGER AKKU

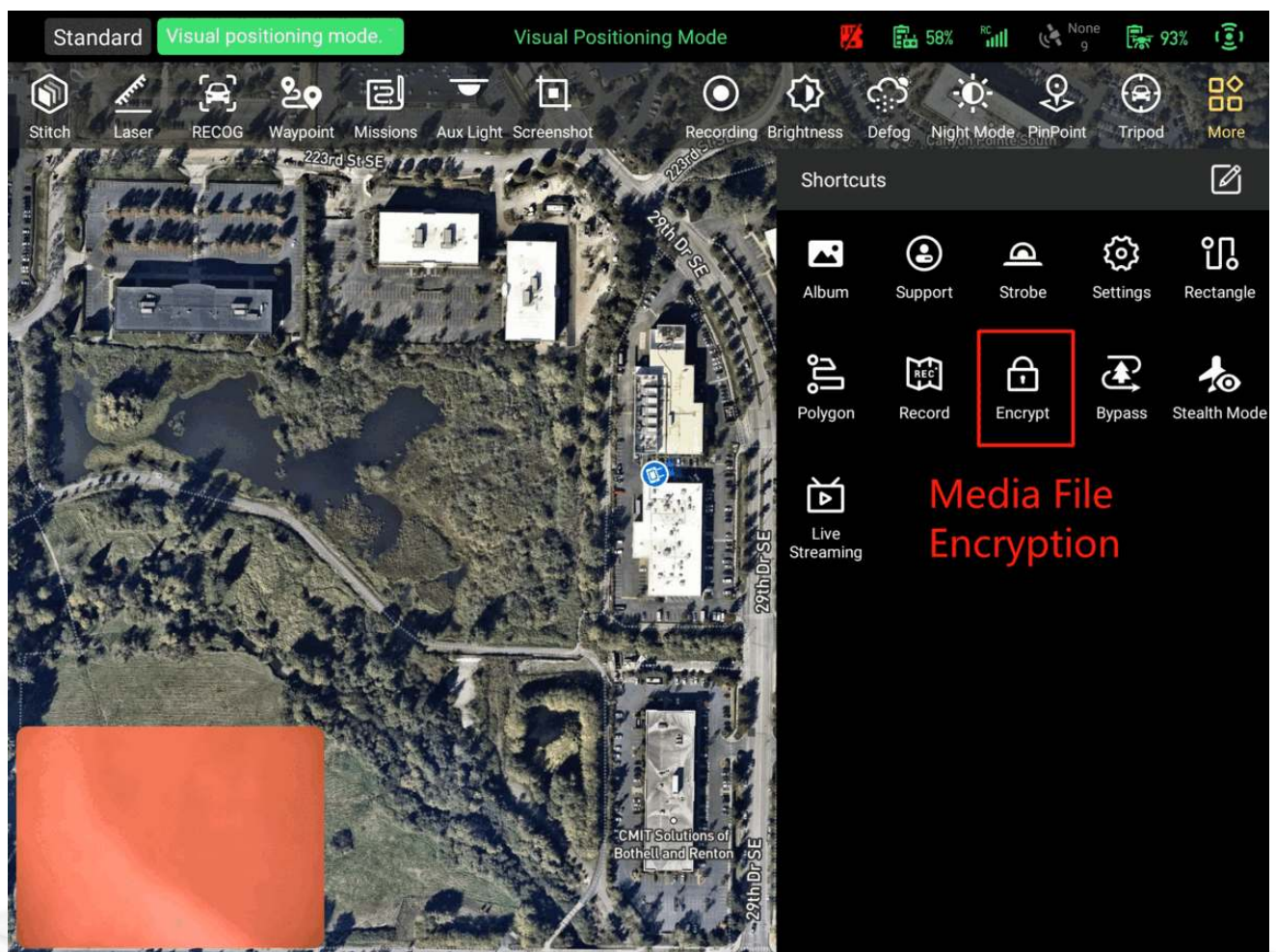


5. MEDIEN-VERSCHLÜSSELUNG

Die Medienverschlüsselung schützt digitale Medien (wie Fotos oder Videos) durch Umwandlung in eine unlesbare Form, um Datenschutz und Sicherheit zu gewährleisten.

Vorgehensweise:

1. Klicken Sie in der Toolbox auf **Verschlüsseln**. Dadurch werden Sie auf die Seite mit der Medienverschlüsselung weitergeleitet.
2. Legen Sie ein Passwort für die Medienverschlüsselung fest, und alle aufgenommenen Fotos oder Videos werden verschlüsselt.
3. Um die verschlüsselten Dateien anzuzeigen, kehren Sie zur Seite Medienverschlüsselung zurück und deaktivieren Sie die Medienverschlüsselung.



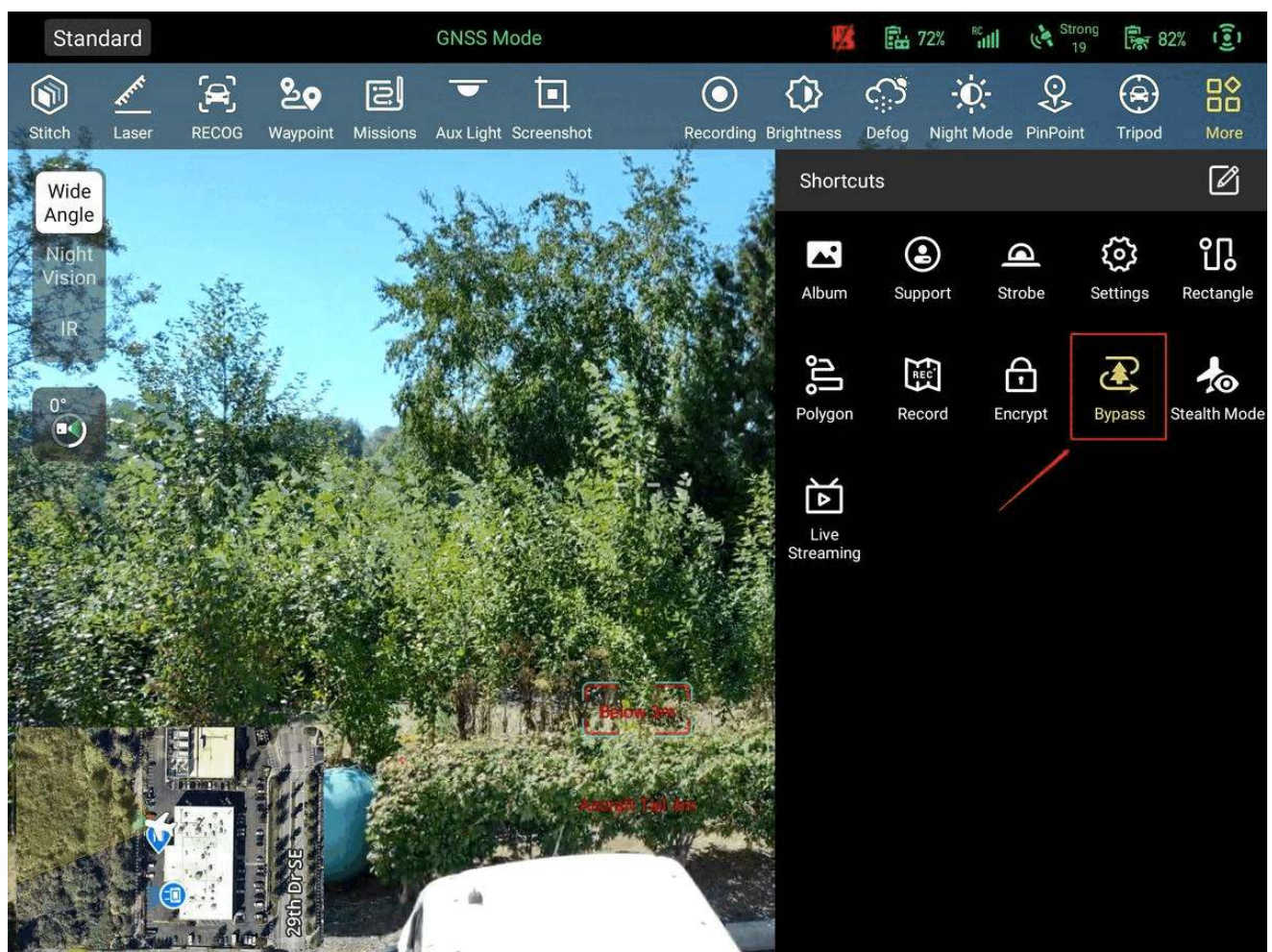
6. OA BYPASS

Diese Funktion ermöglicht es der Drohne, autonom um Hindernisse herum zu navigieren und dabei ihre vorgesehene Flugbahn beizubehalten.

Vorgehensweise:

1. Klicken Sie in **der Toolbox** auf Bypass.
2. Die Drohne manövriert um das Hindernis herum und setzt ihre Flugbahn fort.

Achtung: Trotz Bypass-Funktion ist Vorsicht notwendig



7. RTMP LIVE STREAMING

Mit RTMP Live Streaming können Sie Live-Streaming auf verschiedenen Plattformen von Drittanbietern wie YouTube, Facebook und mehr durchführen.

Vorgehensweise

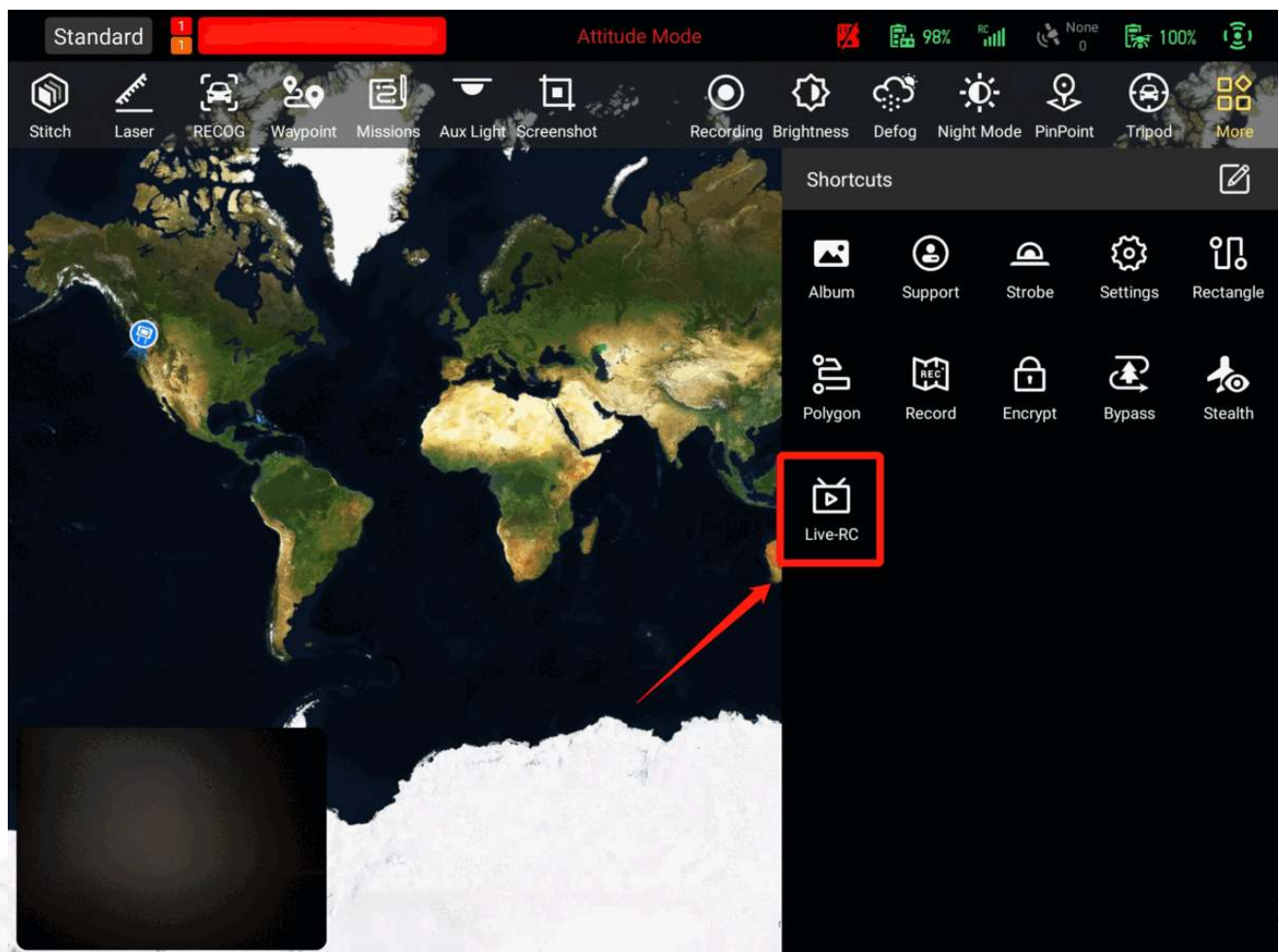
1. Klicken Sie in **der Toolbox auf Live-RC**. Dadurch werden Sie auf die RC-Live-Streaming-Seite weitergeleitet.

2. Geben Sie einen Stream-Titel ein.

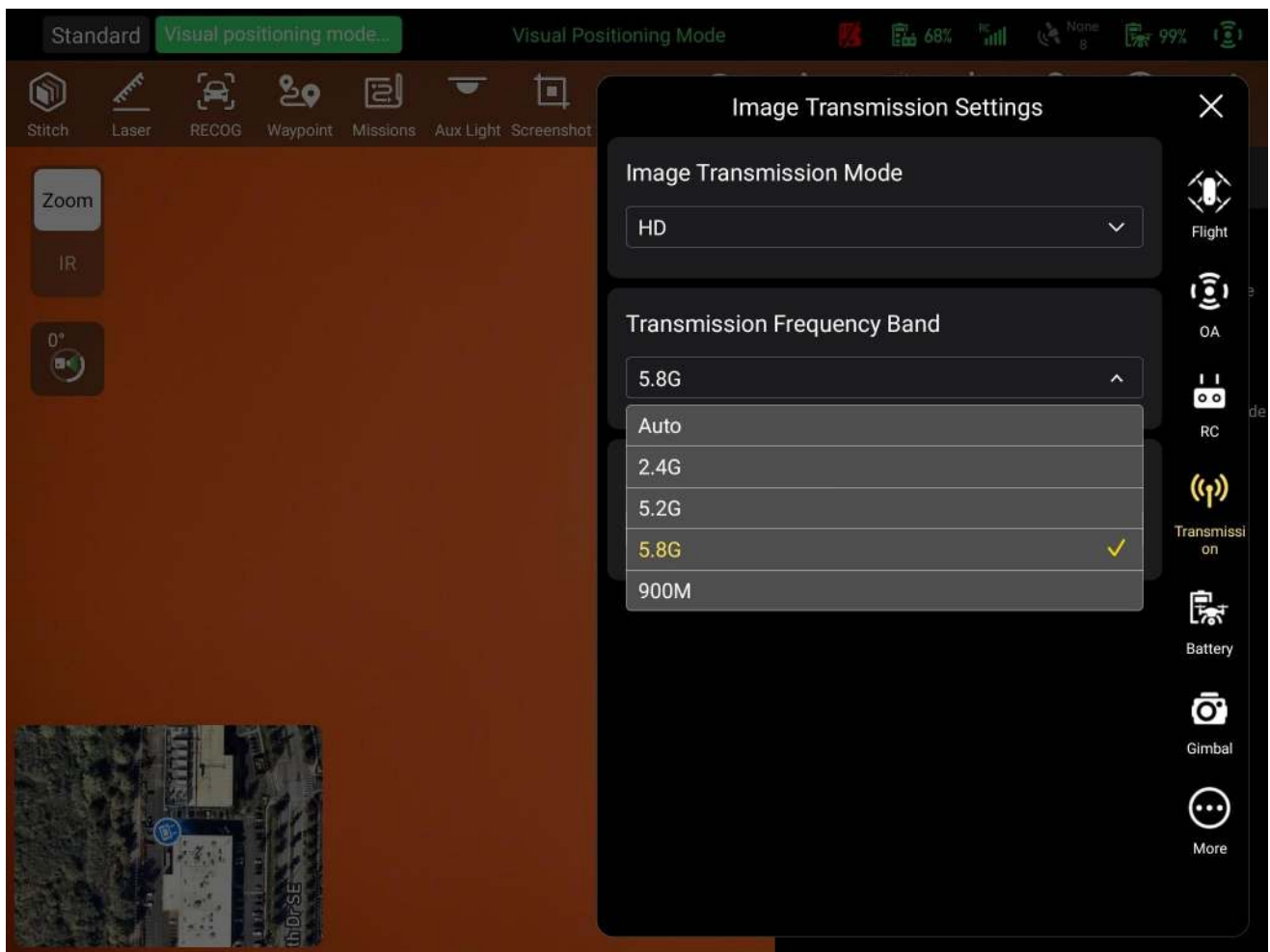
3. Geben Sie eine Stream-URL ein.

Beispiel (YouTube): Stream-URL + /stream-Schlüssel (rtmp://a.rtmp.youtube.com/live2/xxxx-xxxx-xxxx-xxxx-xxxx-xxxx)

4. Tippen Sie **auf Start**, um den Live-Stream zu starten, und Live-Streaming wird auf dem Bildschirm angezeigt.



8. EINSTELLUNGEN FÜR DAS FREQUENZBAND DER BILDÜBERTRAGUNG

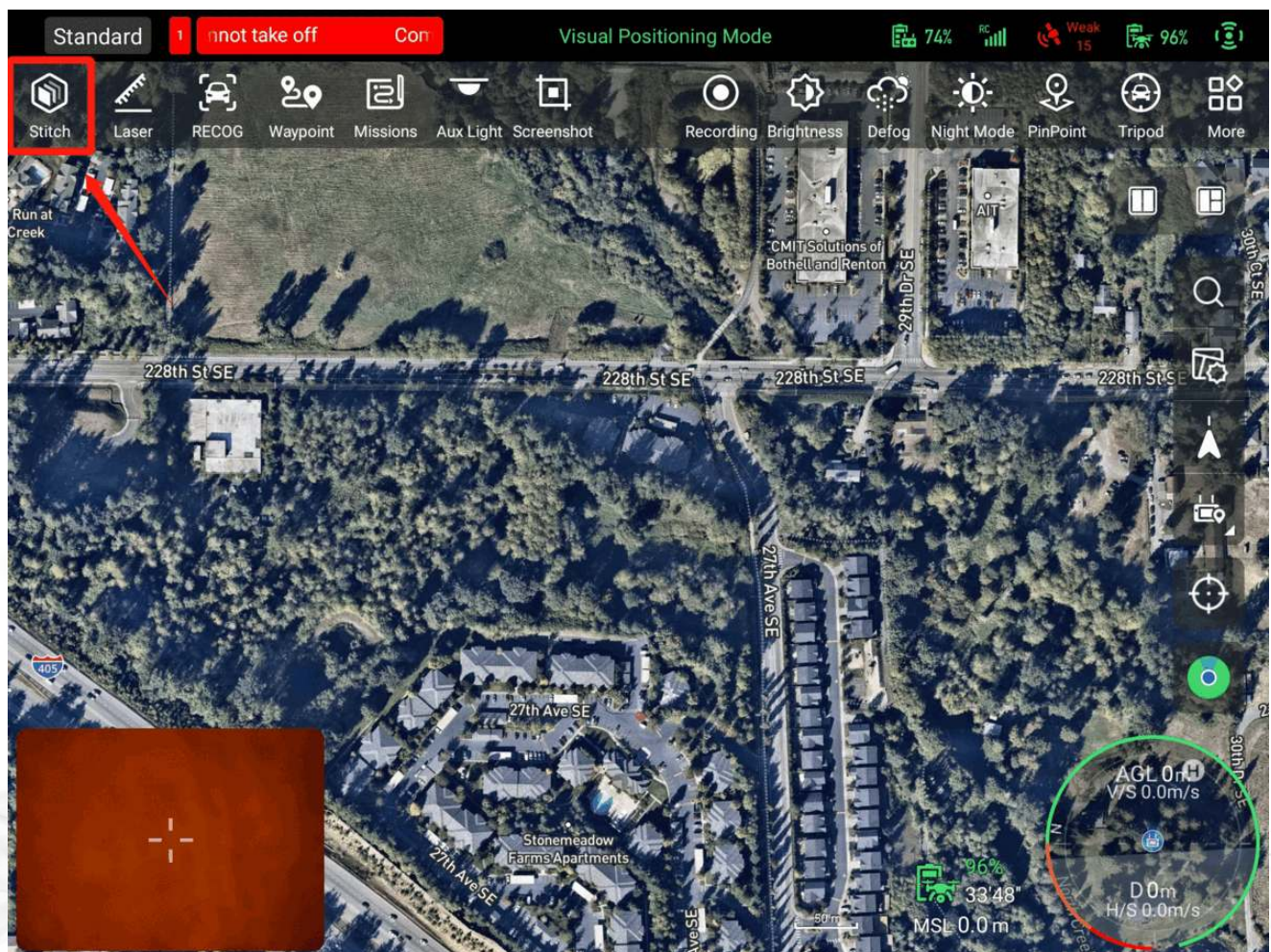


9. AUTEL STITCH 2.5D

Während des Fluges streamt der RC Echtzeitbilder an Autel Mapper, um hochpräzise 2,5D-Orthofotobilder in Echtzeit zu erzeugen.

Vorgehensweise:

1. Klicken Sie **in der Symbolleiste** auf Zusammennähen.
2. Gehen Sie zu **Server** und klicken Sie dann auf **Hinzufügen**, um eine Verbindung mit Autel Mapper auf Ihrem PC herzustellen. Stellen Sie sicher, dass sich Ihr RC und Ihr PC im selben Netzwerk befinden.
 - a. Geben Sie den Namen und die Netzwerk-IP-Adresse ein und klicken Sie auf **Hinzufügen**.
 - b. Wenn sich der Status auf **Verbunden** ändert, sind RC und PC erfolgreich verbunden.
3. Starten Sie abschließend Autel Mapper auf Ihrem PC und planen Sie eine Mission auf Ihrem RC. Sobald die Mission beginnt, sehen Sie 2,5D-Stitching in Echtzeit auf Autel Mapper.

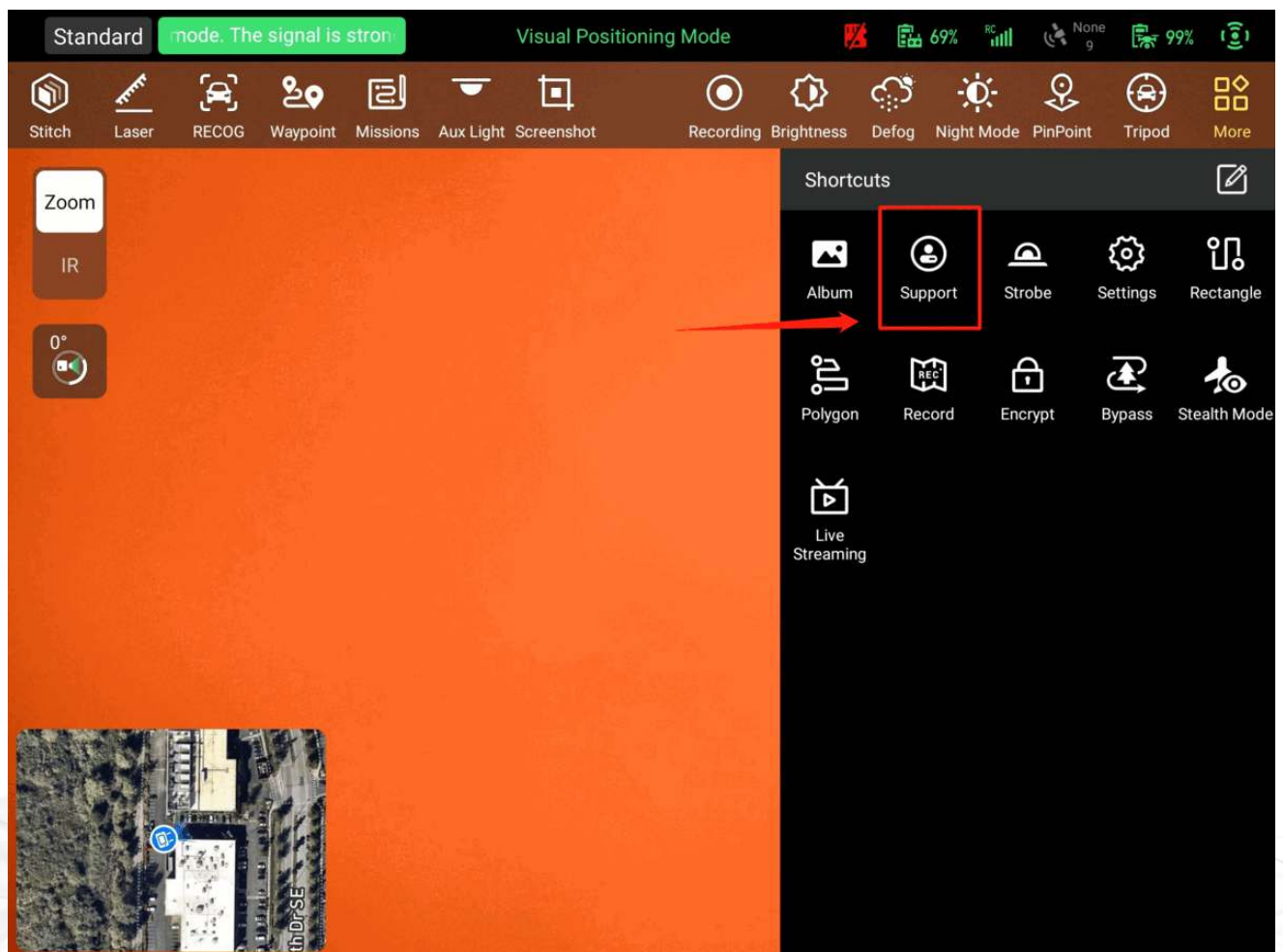


10. FLIGHT LOG AUTO-SYNC (AIRDATA & DRONELOGBOOK)

Die Auto-Sync-Funktion ermöglicht es Ihnen, Ihre Flugaufzeichnungen direkt zu synchronisieren, ohne dass eine Synchronisierung über die Autel Cloud erforderlich ist.

Vorgehensweise:

1. Klicken Sie in der Toolbox auf Support. Dadurch gelangen Sie in die persönliche Mitte.
2. Klicken Sie **im linken Fenster auf** Protokollverwaltung.
3. Klicken Sie auf das Synchronisierungssymbol in der oberen rechten Ecke. Dadurch gelangen Sie zur Seite für die automatische Synchronisierung.
4. Melden Sie sich bei Airdata oder DroneLogbook an, um die automatische Synchronisierungsfunktion zu aktivieren.
ein. Geben Sie für Airdata Ihren TOKEN ein, den Sie auf der Airdata-Website abrufen können.
b. Verwenden Sie für DroneLogbook die gleiche E-Mail-Adresse und das gleiche Passwort wie für Ihr DroneLogbook account.



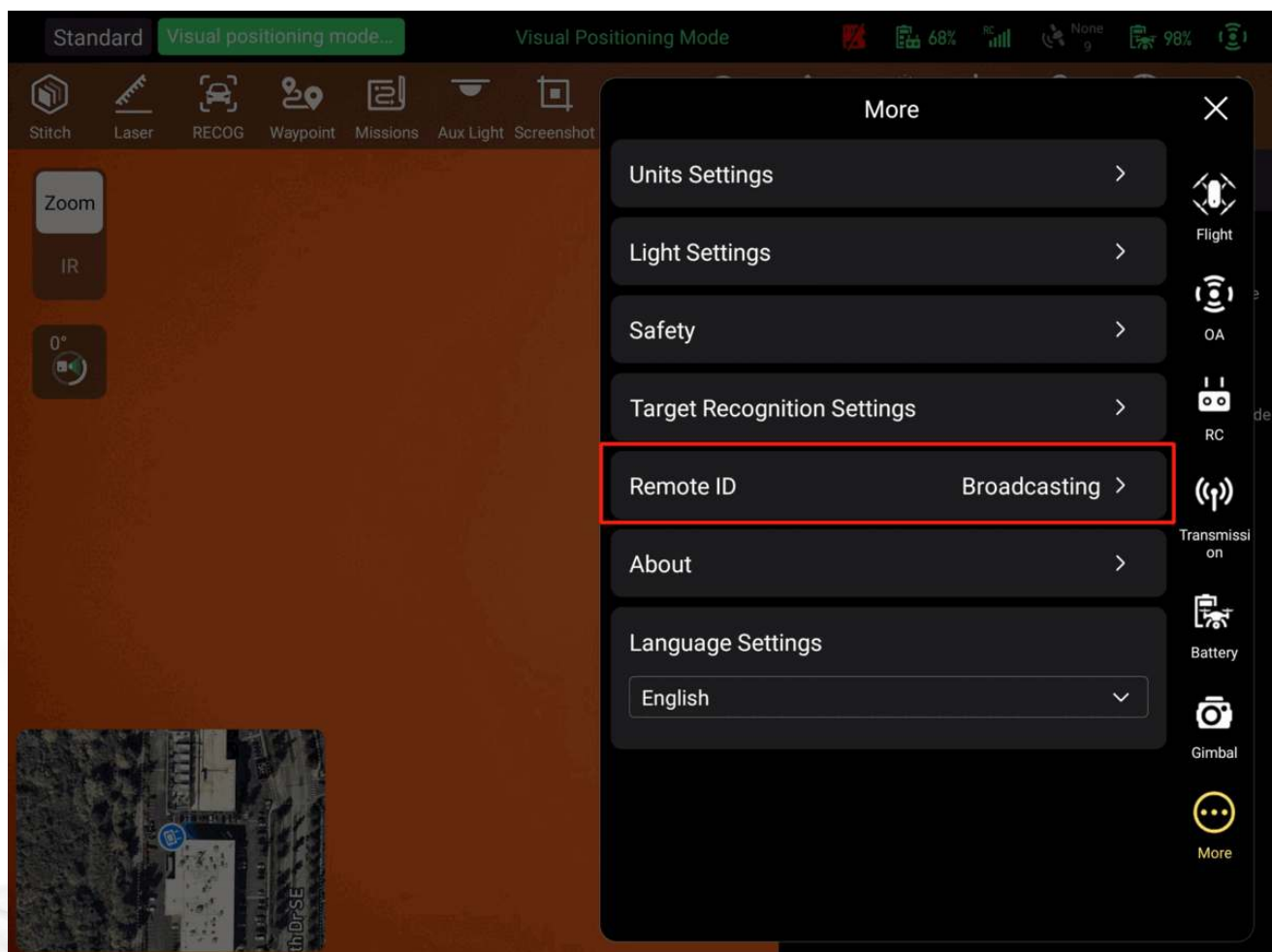
10. REMOTE ID

Remote ID ist die Fähigkeit einer Drohne im Flug, Identifikations- und Standortinformationen bereitzustellen, die von anderen Parteien über ein Rundfunksignal empfangen werden können. (Die Frist für die operative Einhaltung ist der 16. September 2023. Weitere Informationen finden Sie auf der [FAA Remote ID-Website](#).)

Hinweis: Mit der BOS-DYN Software Deaktivierbar per Software.

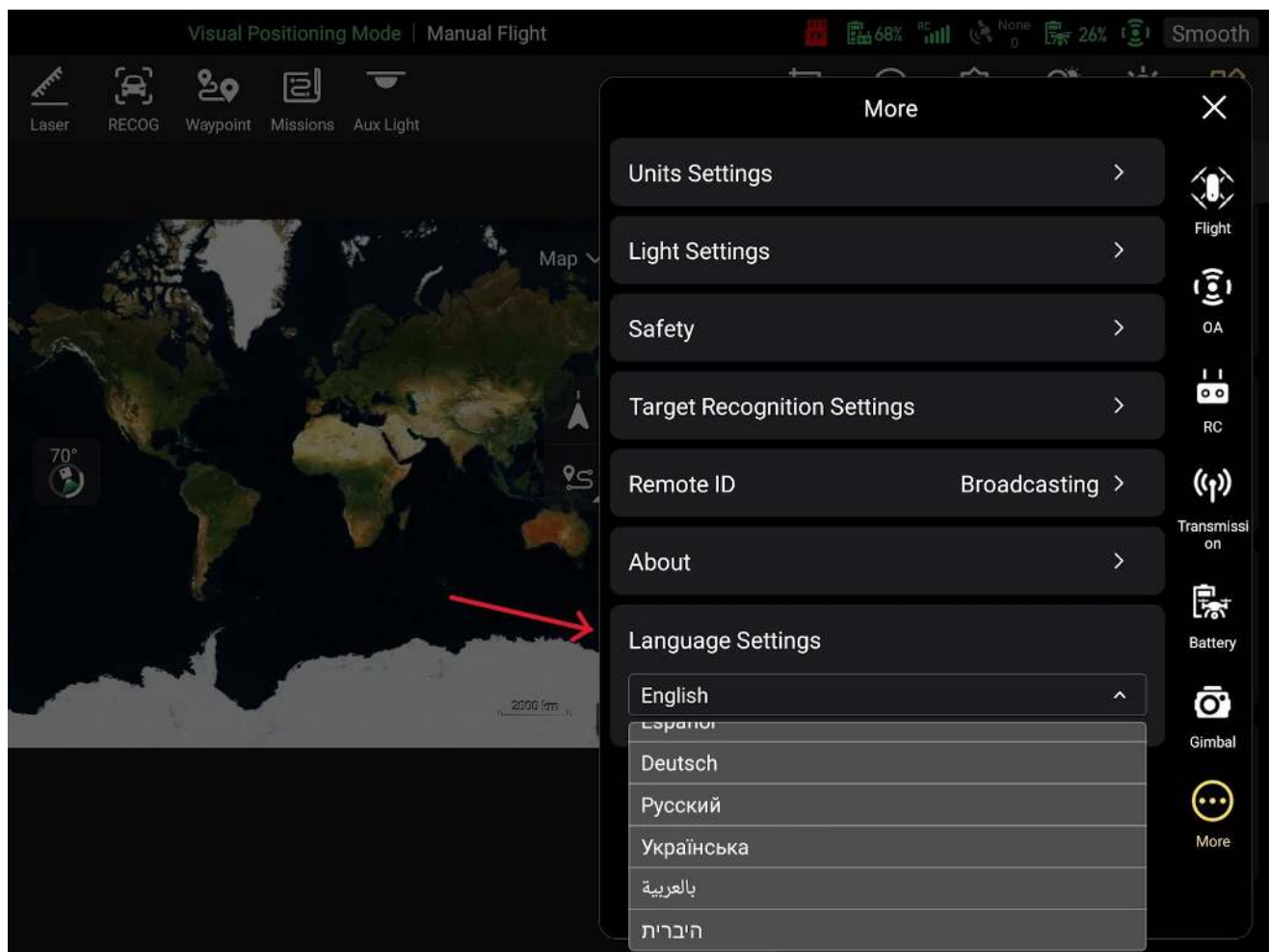
Vorgehensweise:

1. Wenn im Abschnitt "Remote ID" die **Option "Broadcasting"** angezeigt wird, ist die Remote ID-Funktion aktiviert.
2. Wenn Sie Ihre Drohne bei der FAA registrieren, ist die Flugzeug-ID auf der Remote-ID-Seite Ihre Remote-ID-SN.



11. SPRACHEN EINSTELLUNGEN

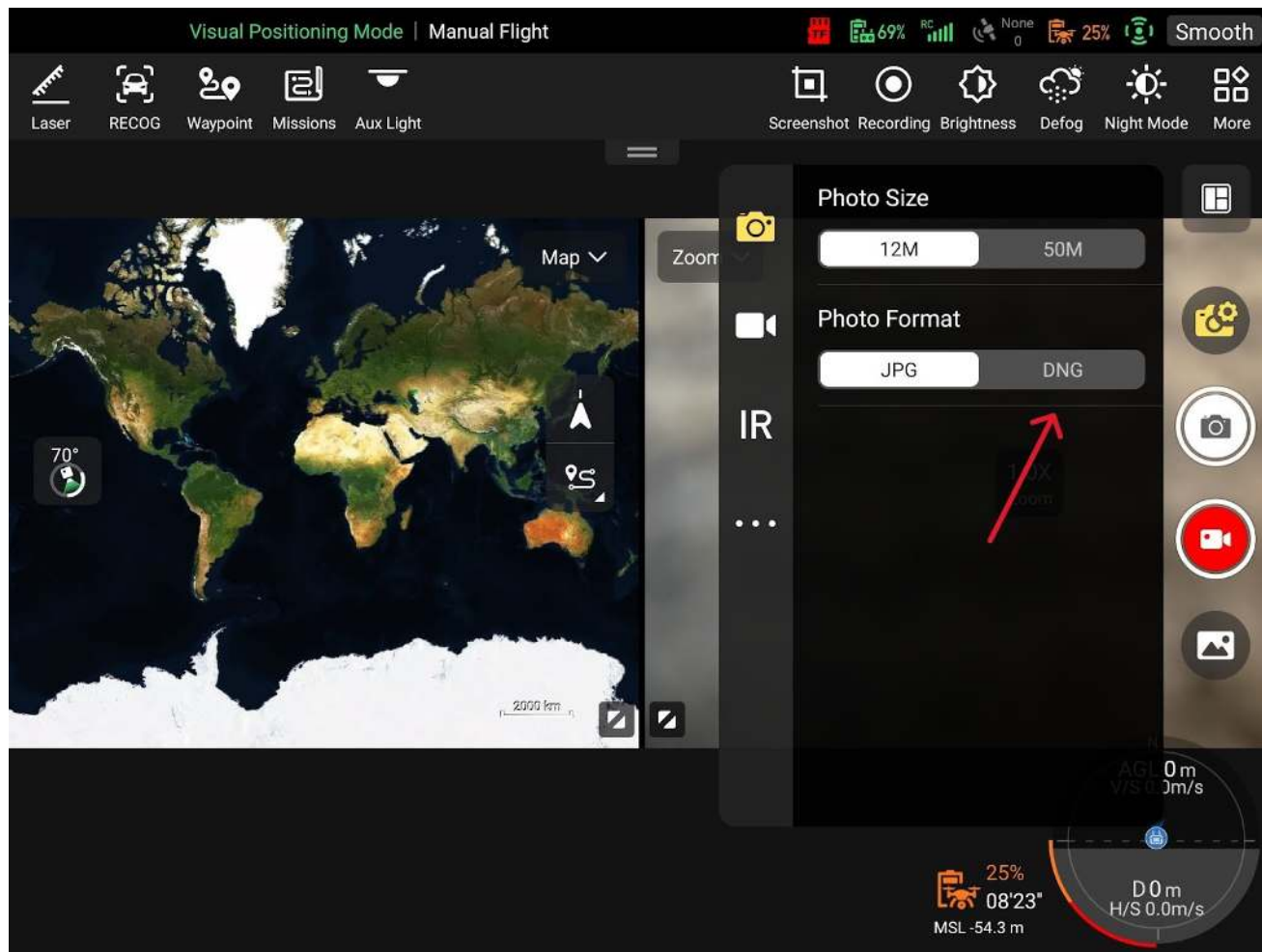
Jetzt unterstützt die Enterprise APP traditionelles Chinesisch, Arabisch, Japanisch, Russisch, Spanisch, Deutsch, Ukrainisch und Hebräisch.



Procedure: Click Settings >> More >> Language Settings

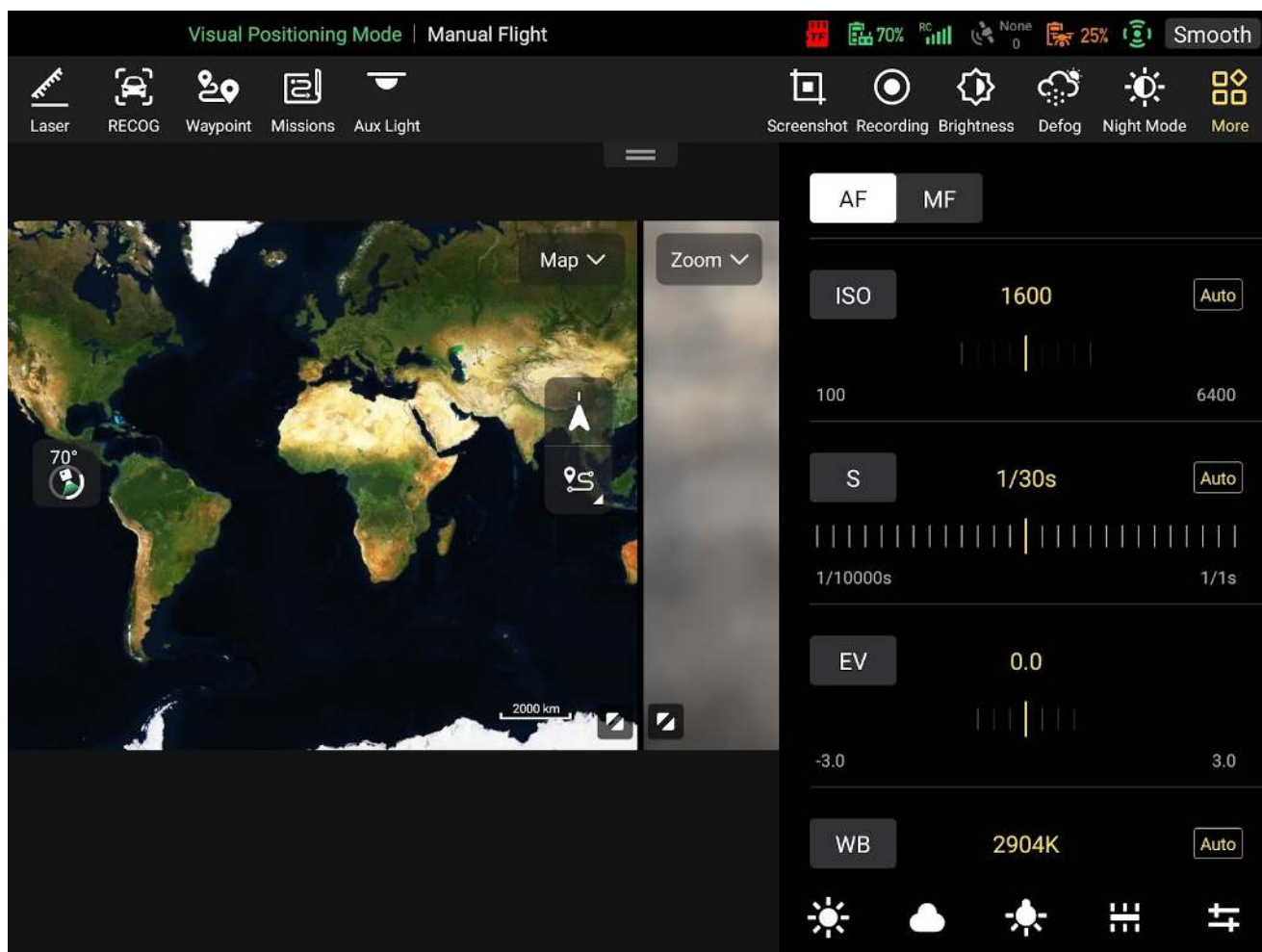
12. SUPPORT RAW FORMAT IN EVO MAX 4T

Vorgehensweise: Klicken Sie auf Kameraeinstellungen >> Fotoformat, jetzt können Sie zwischen dem JPG- oder DNG-Format wechseln.



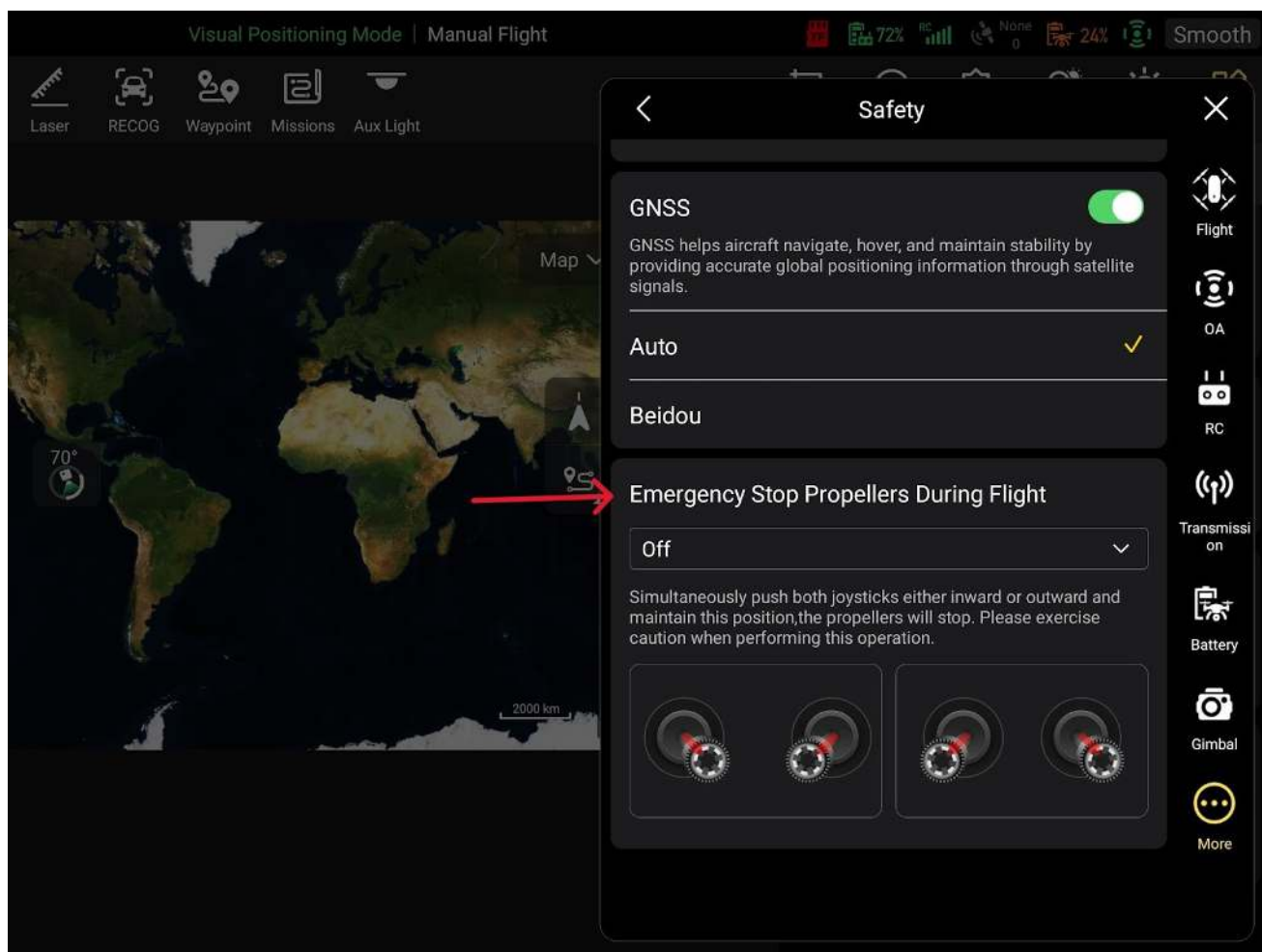
13. MANUELLE PROFESSIONELLE KAMERAEINSTELLUNGEN

Vorgehensweise: Klicken Sie in der Toolbox auf Pro-Einstellung, um zu den professionellen Einstellungen der Kamera zu gelangen, Sie können ISO, EV, WB, Verschlusszeit usw. einstellen.



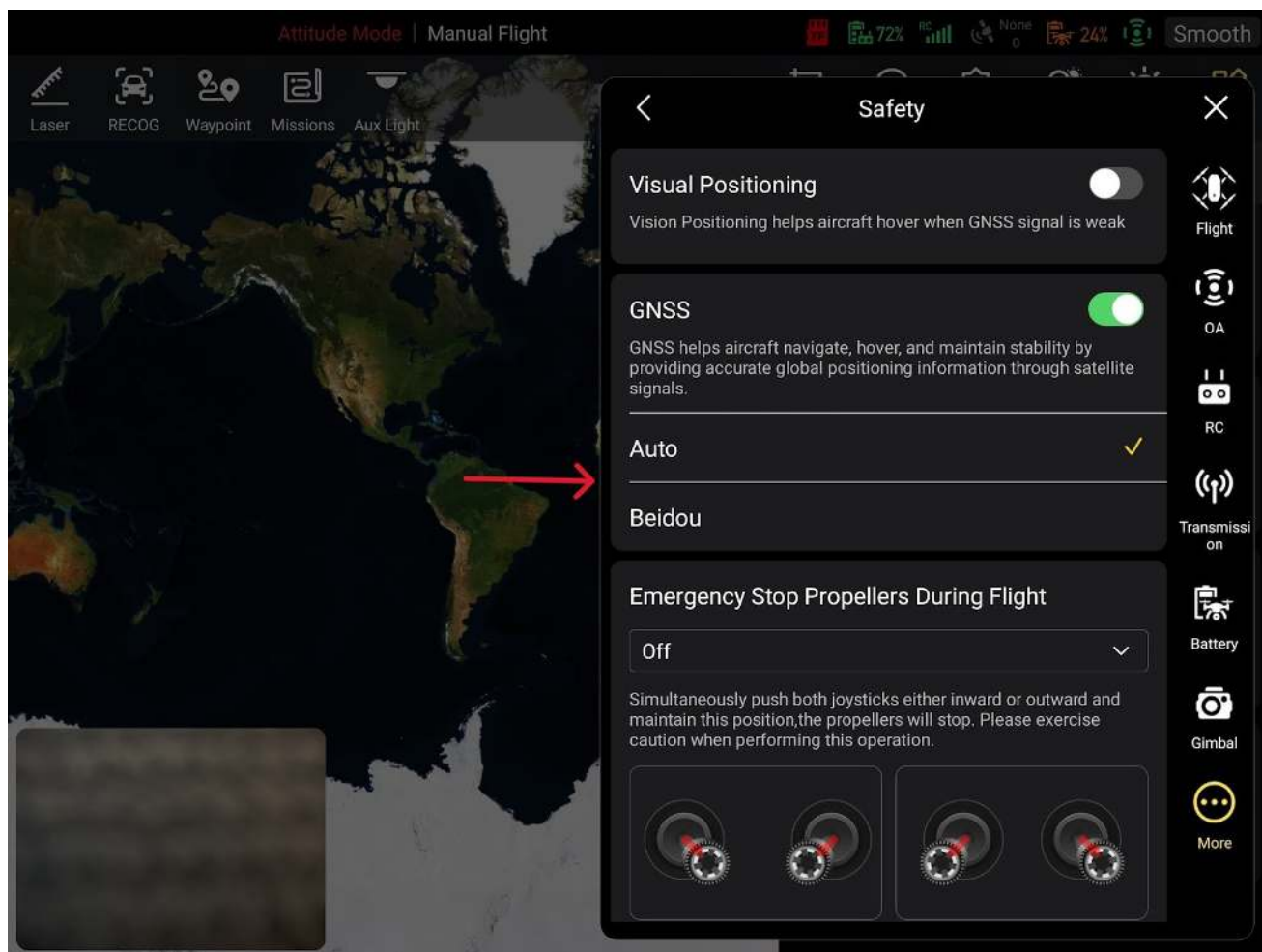
14. NOT-PROPELLER-STOPP WÄHREND DES FLUGES

Vorgehensweise: Klicken Sie auf Einstellungen >> weitere >> Sicherheits- >> Not-Aus-Propeller während des Fluges



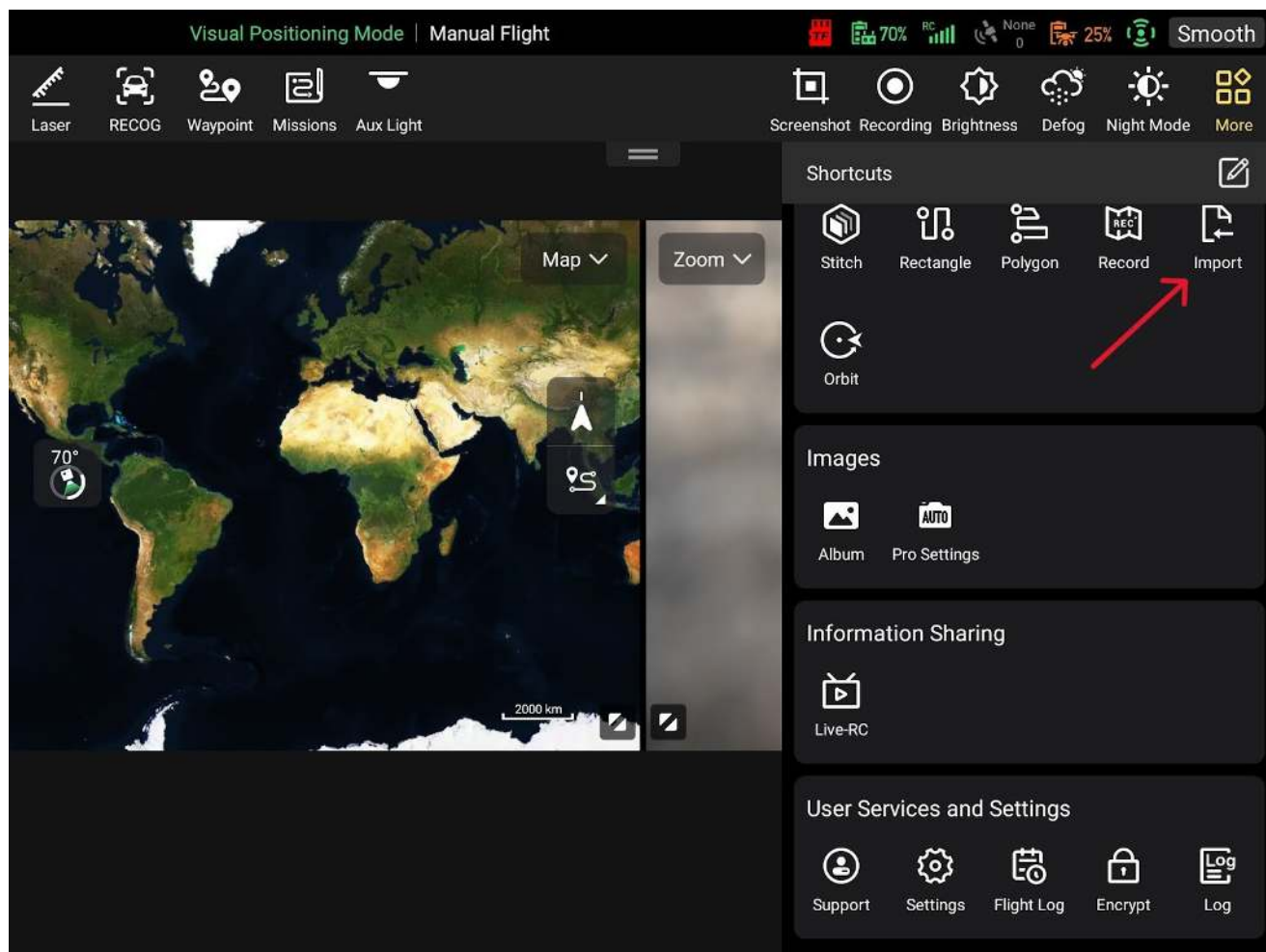
15. BEIDOU GNSS-OPTION HINZUGEFGÜGT

Vorgehensweise: Klicken Sie auf Einstellungen >> Weitere >> Sicherheit >> GNSS >> Auto / Beidou



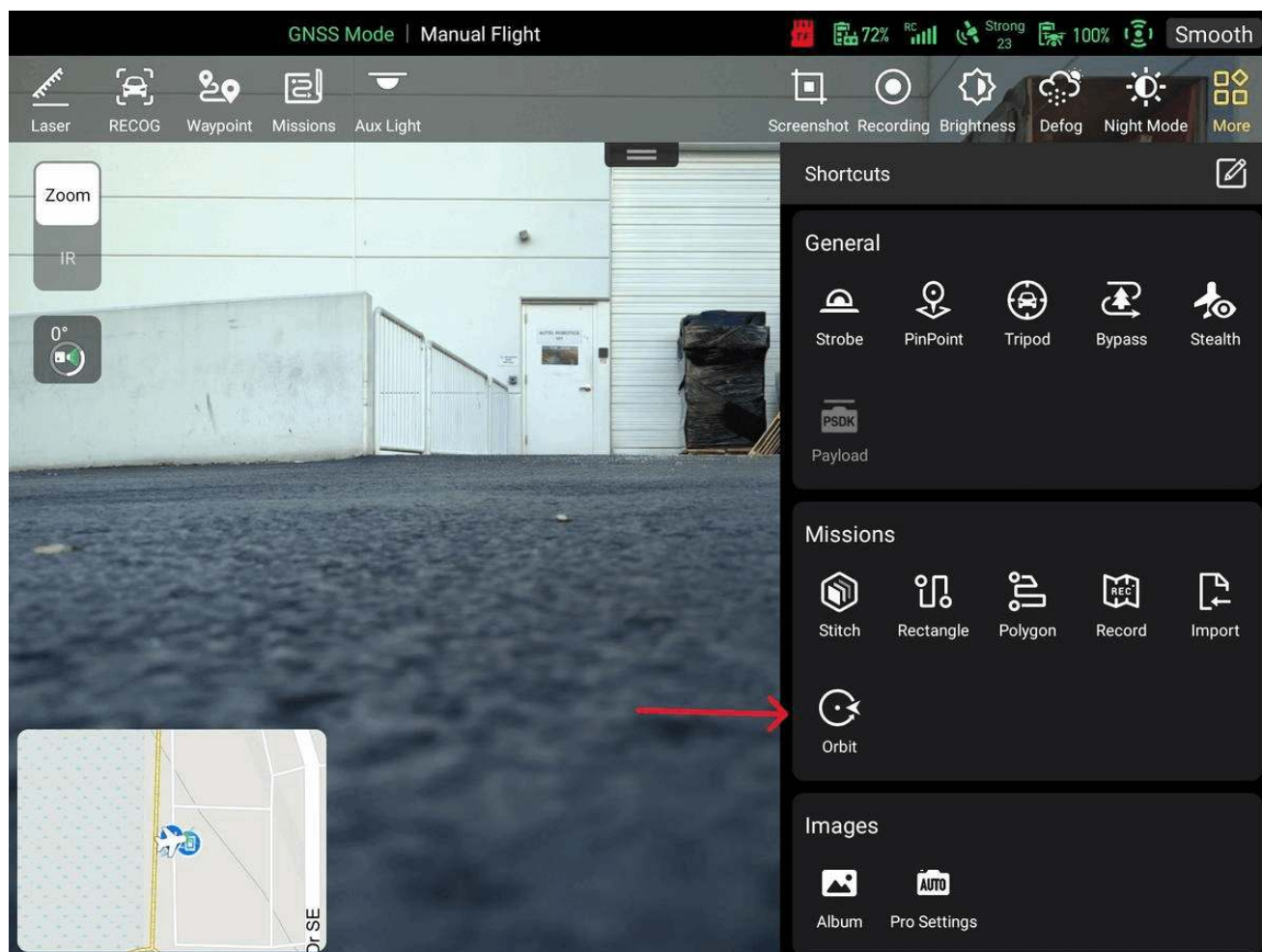
16. KMZ MISSION IMPORT

Vorgehensweise: Klicken Sie in der Toolbox auf Importieren, derzeit unterstützt die APP nur den Import der Mission im KMZ-Format.



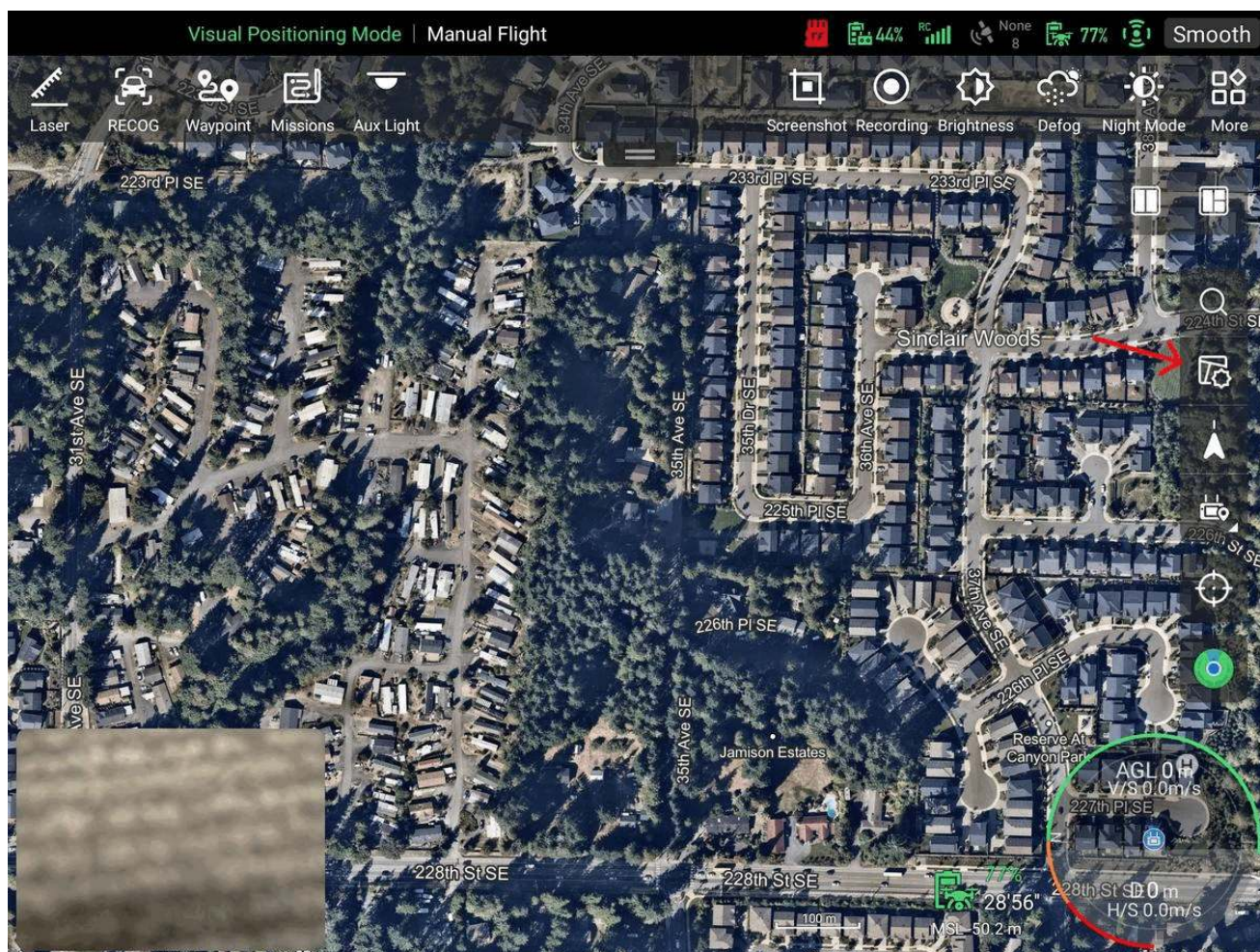
17. ORBIT MODE

Vorgehensweise: Klicken Sie in der Toolbox auf Orbit, um zur Seite der Orbit-Mission weitergeleitet zu werden. Klicken Sie auf Start, das Flugzeug führt die Mission als Kreisflug automatisch aus. Hilfreich für 3D Mapping von Gebäuden oder Towerinspektion.



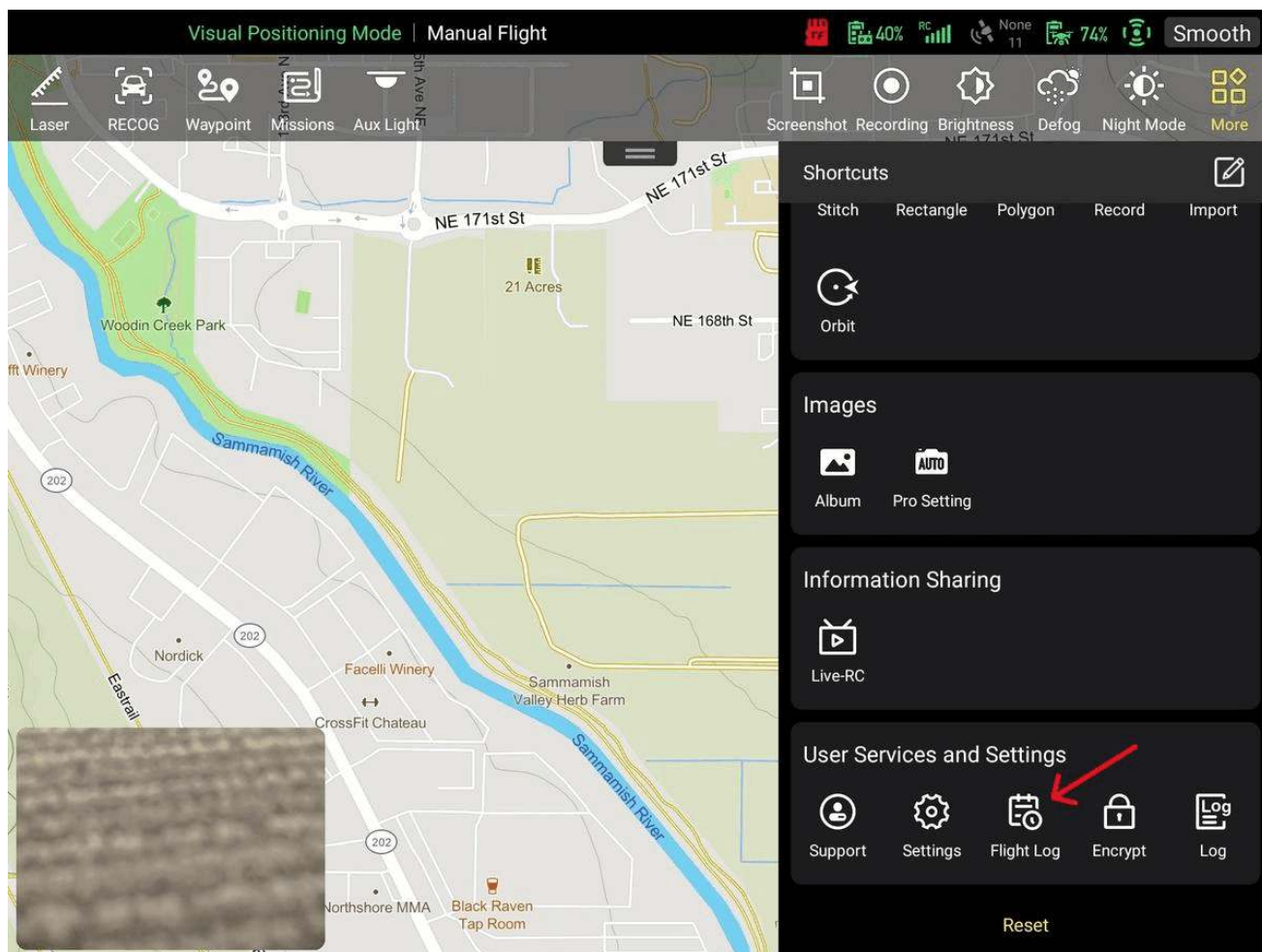
18. DOWNLOAD-OFFLINE-KARTE HINZUGEFÜGT

Prozedur: Klicken Sie auf Karte >> Kartentyp >> Offline-Karte >> Offline-Karte herunterladen, um zur Einstellung der Karte nach unten zu gelangen. Sie können auf drei Punkte tippen, um einen Download-Bereich zu generieren, auf Herunterladen >> Bestätigen klicken, und Sie können die Offline-Karte abrufen.



19. AUTO-SYNC FLUGAUZEICHNUNG MIT ALOFT.

Vorgehensweise: Klicken Sie auf "Flugprotokoll" >> melden Sie sich >> "Oben" an



20. NIGHTMODE M4T

Funktion: Durch Klicken auf Nightmode wird die Belichtung angepasst und mehr Details können erkannt werden bei schlechten Lichtverhältnissen.

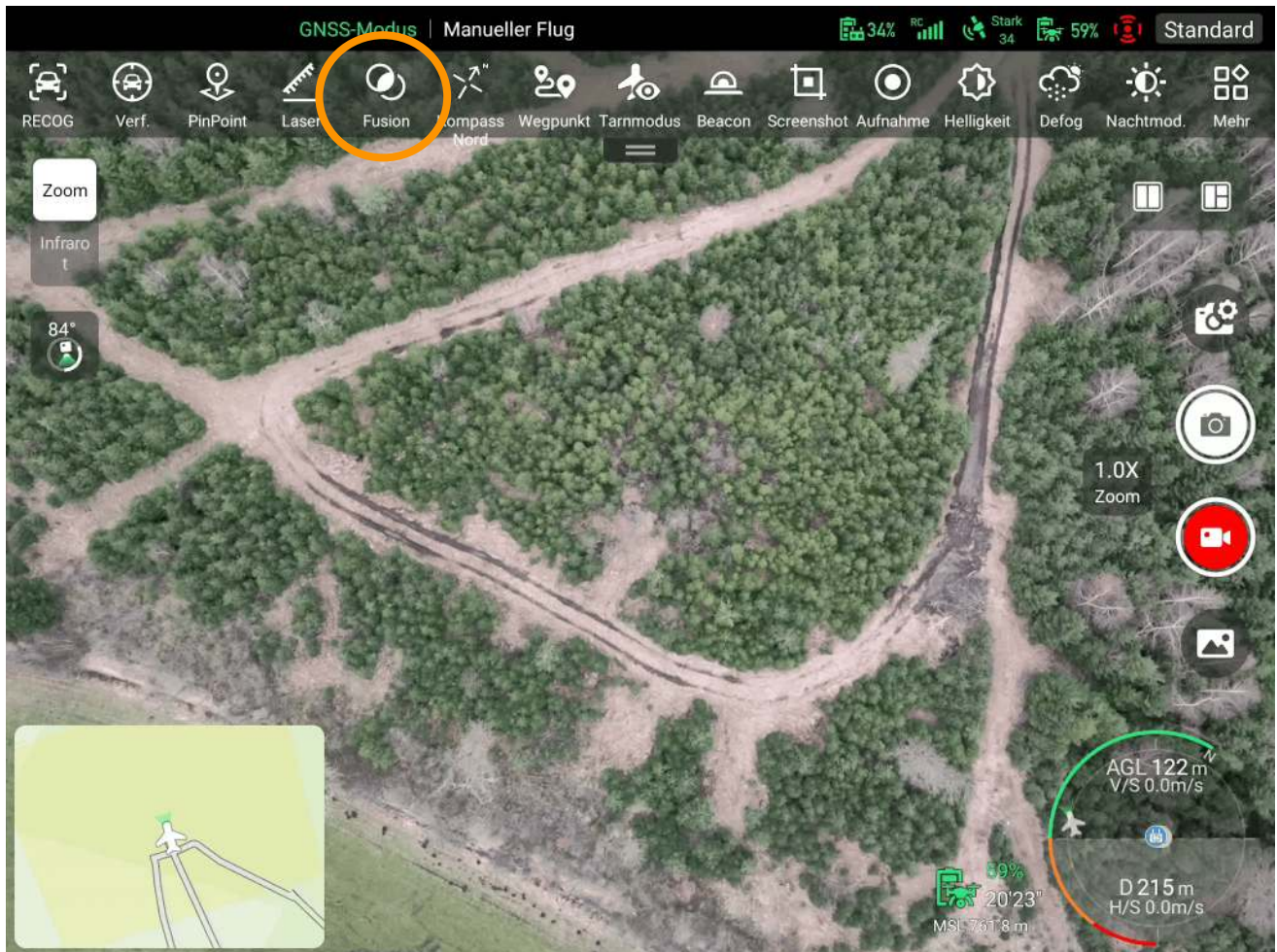
Bedingung: Weitwinkelkamera bis 1x-2,7x Zoom. Deaktivierung von 50MP und PNG.



Echte Aufnahmen, ohne Nachbearbeitung. Komplett dunkel in der Stadt um ca. 23:30 aufgenommen.

21. FUSION DAYLIGHT THERMAL (MSX) FUNCTION

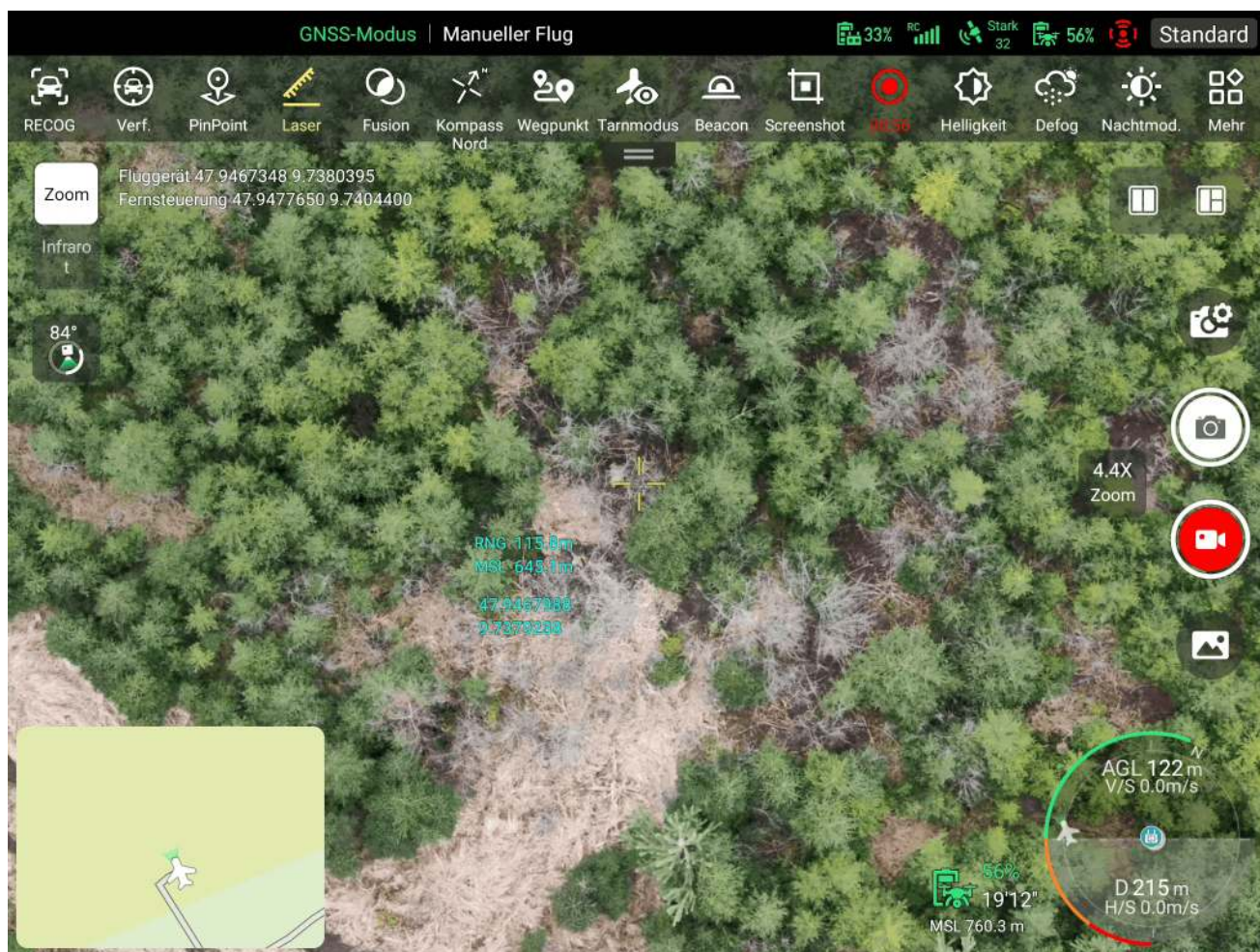
Funktion: Durch Klicken auf „Fusion“ wird die Tageslicht Kamera mit der Wärmebildkamera gemischt, man kann sich besser orientieren und Wärmequellen fallen sehr schnell ins Auge.



22. 3D COMPASS MEASUREMENTS

Funktion: Durch aktivieren der "Compass" Funktion wird ein 3D-Kompass ins Livebild gelegt und man kann die Entfernung und Himmelsrichtung aus der Bildmitte messen. Jeder Kompass Strich beträgt 10m und Abstände können im Livebild besser eingeschätzt werden.





23. PINPOINT FUNKTIONEN (TARGET POINT & DIRECTION FLY)

Funktion: Klicken Sie auf PinPoint und setzen Sie eine Geo-Markierung im Livebild oder der Karte. Der PinPoint kann in der Karte manuell gesetzt, angepasst oder gelöscht werden.

Über den unteren Button „Target Point“ können die unterschiedlichen PinPoints anvisiert werden und die Drohne/Kamera richtet sich Richtung PinPoint aus, welcher vorab angewählt wurde. Durch die Funktion „Direction“ kann dieser PinPoint Punkte angeflogen werden. Durch Stick-Eingabe, wird der Anflug gestoppt.

Tipp: Durch die Laserentfernungsmessung kann man die Drohne in sicherer Entfernung 300-400m vor dem Objekt stoppen ohne das die Drohne sichtbar/hörbar wird.

