

EVO Max 4N

行业应用新旗舰

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；EVO Max 4N集成超星光级夜视相机、广角相机、红外相机和激光测距仪，轻松实现黢黑环境下5公里外的光源体侦查、透过玻璃侦查等，高效赋能公共安全、应急管理等领域，树立行业应用无人机新标杆。



720°全向避障



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



5公里光源体夜视侦查



AI目标识别



电池热替换



15公里高清图传



42分钟持久续航



融光相机4N | 逐光万象

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

激光测距仪

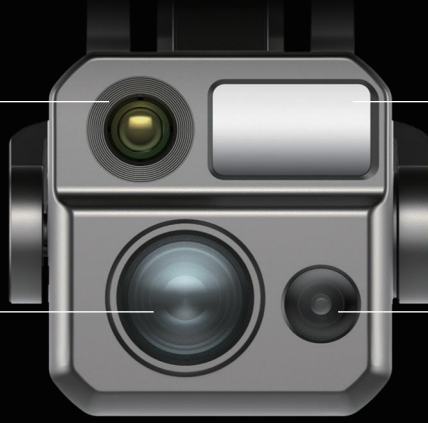
5-1200米测量范围
±(1米 + D*0.15%)测量精度
*D为测量距离

超星光级夜视相机

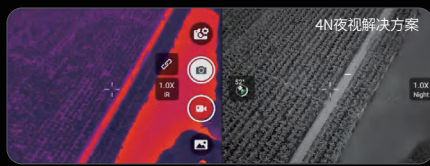
230万像素
0.0001 Lux环境亮度识别
440000超高ISO
41.4毫米等效焦距

广角相机

5000万像素
1英寸CMOS
F1.9光圈
FOV 85°
23毫米等效焦距



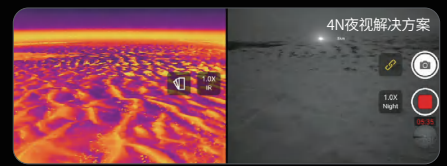
卓越夜视能力 探索黑暗之境



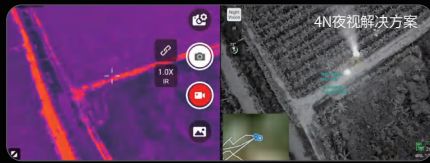
EVO Max 4N搭载超星光级夜视相机,不受限于光照和温度差条件,卓越夜视影像性能使其能够在0.0001Lux超低照度的黑暗环境下,清晰捕捉目标体的丰富细节。



打破传统红外热成像的性能限制,超星光级夜视相机可实现透过玻璃遮挡观察,车内或建筑内目标物的面貌特征亦能清晰可见。



超星光级夜视相机具备远距离微弱光源的感知能力,在空旷黢黑环境下可轻松侦查5公里处的光源体,实现远距离且隐秘的飞行侦查。



地面团队成员穿戴夜视眼镜后,可根据无人机激光测距仪对标记地打点发射的激光信号,获取精确的目标位置指引,快速指引位置信息并显著提升团队通信与作业效率。

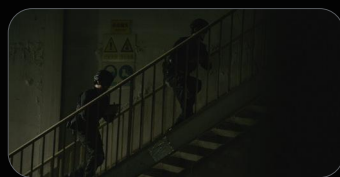


地面团队成员佩戴的信标、激光指示器同样可在公共安全场景中作为目标标记,使无人机有效辨别成员身份信息,提升团队成员定位精度和沟通协作效率。

应用场景



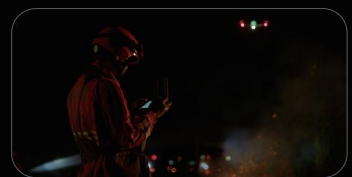
警用执法



治安巡逻



应急搜救



消防救援

技术参数

重量	V1:1665g(含ABX40智能电池、云台及螺旋桨) V2:1700克(含ABX41-D智能电池、云台及螺旋桨)
尺寸	V1:563*650*150毫米(机臂展开,含螺旋桨) V2:563*657*147毫米(机臂展开,含螺旋桨)
最大续航时间	42分钟
最大续航里程	25千米

最大水平飞行速度	23米/秒
最大抗风速度	12米/秒
工作频率	2.4GHz / 5.8GHz
IP防护等级	IP43(*定制服务)
最大图传距离	15千米
GNSS	GPS / GLONASS / Galileo / BDS