

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4N / 融光4N V2

红外相机

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% (取较大者) 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

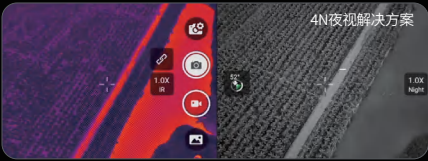
230万像素
0.0001 Lux环境亮度识别
ISO最高440000
1920*1200 30P 视频分辨率
8倍数码变焦

广角相机

1/0.98英寸CMOS, 5000万有效像素
F1.85光圈, FOV 85°
23毫米等效焦距
4000*3000 30P 视频分辨率
8192*6144 最大照片尺寸



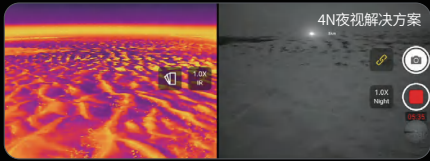
卓越夜视能力 探索黑暗之境



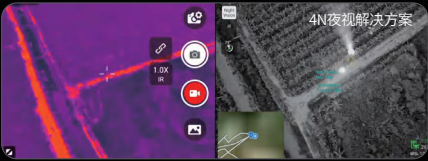
EVO Max 4N搭载超星光级夜视相机, 不受限于光照和温度差条件, 卓越夜视影像性能使其能够在0.0001Lux超低照度的黑暗环境下, 清晰捕捉目标体的丰富细节。



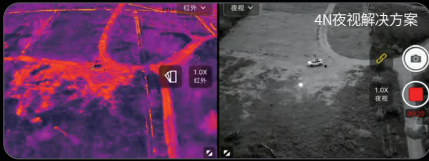
打破传统红外热成像的性能限制, 超星光级夜视相机可实现透过玻璃遮挡观察, 车内或建筑内目标物的面貌特征亦能清晰可见。



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



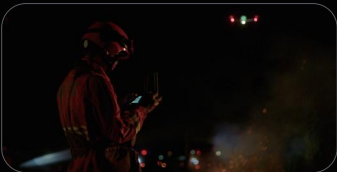
警用执法



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