

AQUILA3F

BENUTZERHANDBUCH

DE_V4



Inhaltsverzeichnis

01 Produktprofil

Einführung	4
Drohne vorbereiten	5
Drohnen-Übersicht	7
Erweiterungsport-Übersicht	8

02 Drone

Profil & Flugmodus (1)	10
Flugmodus (2)	11
Drohnenstatus	12
RTL Modus (1)	13
RTL Mous (2)	14
FLUGPROTOKOLL	15
Propeller	
Drohnen Batterie	15

03 Flug

Flug umgebungs anforderungen	17
Vor-Flug-Checkliste	
Piloten-Compliance-Richtlinien	18
Motoren starten und stoppen	19
Flugtest	
Batterienutzung und Lagerungsvorsichtsmaßnahmen	20
Firmware-Update	21

04 Anhang

Spezifikationen	23
Kundensupport-Center	25

01

Produktprofil

Dieser Abschnitt beschreibt die Eigenschaften des Produkts, führt durch die Vorbereitung der Drohne vor dem Flug und listet die Komponenten der Drohne und Fernsteuerung auf.

Produktprofil

Einführung

AQUILA-3F ist eine kleine Quadrocopter-Drohne für hochpräzise Luftvermessungen mit 76 Minuten Flugzeit und IP53-Wasserdichtigkeit. Verbessern Sie Ihre nächste Kartierungsmission mit der AQUILA-3F - der kompaktesten und genauesten Lösung für Kartierung in niedriger Höhe.

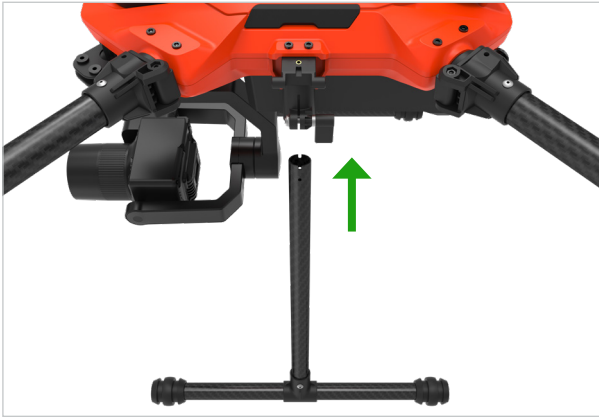
Basierend auf dem neuen H7-Flugkontrollsystem ist sie kompatibel mit PX4- und ArduPilot-Dual-System-Open-Source-Architektur. Ein neues Dual-RTK-Modul ist direkt in die AQUILA-3F integriert und liefert Echtzeit-Positionierungsdaten auf Zentimeter-Ebene für verbesserte absolute Genauigkeit der Bildmetadaten. Gleichzeitig verfügt sie über eine stärkere Anti-Magnetinterferenz-Fähigkeit und präzise Positionierungsfähigkeit. Zusätzlich zu optimierter Flugsicherheit und präziser Datenerfassung. Passen Sie die AQUILA-3F an jeden Arbeitsablauf an, mit der Möglichkeit, dieses Positionierungssystem über einen 4G-Dongle oder WiFi-Hotspot mit dem NTRIP (Network Transport of RTCM via Internet Protocol) zu verbinden.

Benutzer können auch maßgeschneiderte Lösungen durch das neu hinzugefügte Phalanx G1-Erweiterungsboard-Modul und angepasste Zusatzausrüstung entsprechend den Geschäftsmerkmalen erstellen, sodass die AQUILA-3F eng in den Betriebsbereich integriert werden kann.

Drohne vorbereiten

1. Landebeine installieren

Installieren Sie die Landebeine, ziehen Sie die Verriegelung im Uhrzeigersinn fest und stellen Sie sicher, dass sie fest sitzt.



2. Gimbal und Kamera montieren



1. Richten Sie die weißen und roten Punkte aus und setzen Sie das Gimbal ein.
2. Drehen Sie die Gimbal-Verriegelung in die verriegelte Position.

Stellen Sie nach der Installation sicher, dass die Gimbal-Verriegelung fest verriegelt ist. Achten Sie darauf, die Gimbal-Lösetaste zu drücken, wenn Sie die Gimbal-Verriegelung drehen, um das Gimbal und die Kamera zu entfernen. Die Gimbal-Verriegelung sollte vollständig gedreht werden, wenn Sie das Gimbal für die nächste Installation entfernen.

*Die Kamera ist eine separate Option, und der Preis wird je nach Kameratyp hinzugefügt

3. Batterieinstallation

Schieben Sie die Batterie entsprechend der Pfeilrichtung wie unten gezeigt in das Batteriefach.

Wenn die oberen und unteren Verschlüsse der Batterie an Ort und Stelle sind, zeigt ein Klickgeräusch an, dass die Batterie sicher installiert ist. Andernfalls kann die Flugsicherheit Ihrer Drohne beeinträchtigt werden.



Achten Sie darauf, die mitgelieferten Batterien zu verwenden. Verwenden Sie keine anderen Batterietypen.

4. Drohne ein-/ausschalten

Ein-/Ausschalten

Drücken Sie kurz einmal die Ein-/Aus-Taste der Drohne, um die Batterie einzuschalten; drücken Sie lange für 2 Sekunden, um die Batterie auszuschalten. Die Kontrollleuchte leuchtet nach dem Einschalten dauerhaft.



Drohnen-Übersicht



- 1. Propeller
- 2. RTK-Module
- 3. Rahmenarme
- 4. Gimbal-Kamera



- 5. Motoren
- 6. Landebein
- 7. Ein-/Aus-Taste
- 8. Übertragung

Erweiterungsport-Übersicht

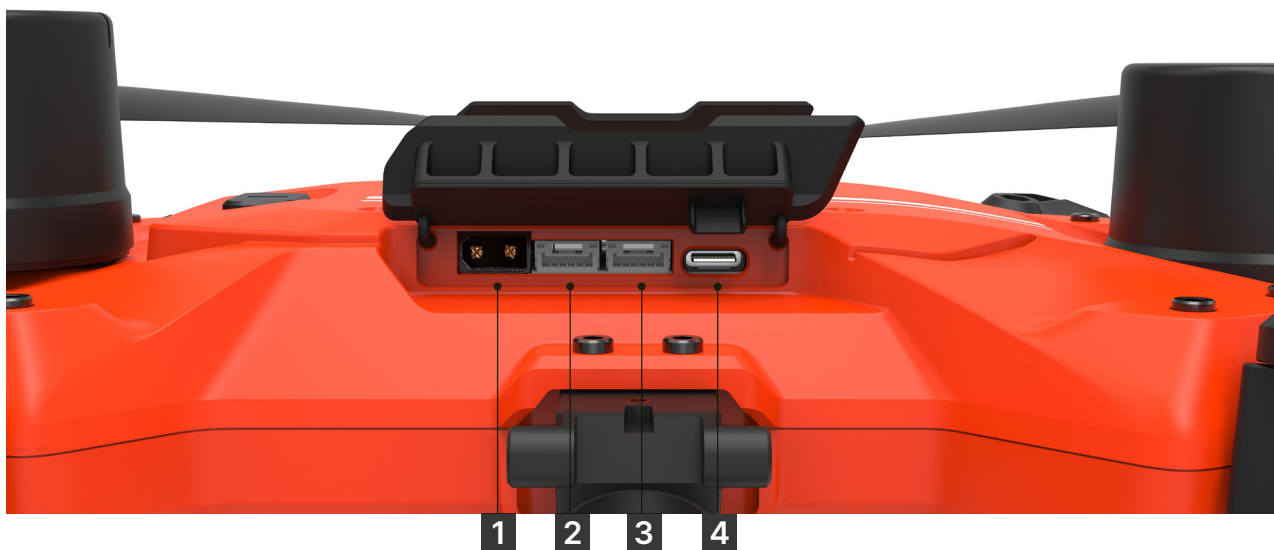


1. Erweiterungs board USB-C Port (Debug Port)

2. Serielle Schnittstelle D1 (Debug Port)

3. Serielle Schnittstelle D2 (Debug Port)

4. Serielle Schnittstelle D3 (Debug Port)



1. Externer Ausgangsleistungs port (21V-26V)

2. Ethernet-Port E1 (Debug Port)

3. Ethernet-Port E2 (Debug Port)

4. FC USB-C Port (Debug Port)



Drohne

Dieser Abschnitt stellt die Drohnenkomponenten,
Eigenschaften und Funktionen vor.

Drone

Profil

Die AQUILA umfasst einen Flugkontroller, ein Kommunikationssystem, ein Positionierungssystem und eine Flugbatterie. Dieser Abschnitt beschreibt die Funktionen dieser Komponenten.

Flugmodus (1)

Die AQUILA-Drohne unterstützt die folgenden Flugmodi:

- **Positionsmodus**

Die Drohne nutzt ein GNSS-basiertes Positionierungssystem zur Lagekontrolle. Dieses System unterstützt Mehrband, was präzisere Standortberechnungen und genaue Lagekontrolle ermöglicht. Zusätzlich unterstützt es RTK und bietet Positionsgenauigkeit innerhalb weniger Zentimeter, wenn es mit einer RTK-Basisstation verbunden ist.

- **Höhenmodus**

Dieser Modus ist für die Verwendung in Umgebungen mit schlechtem GPS-Empfang verfügbar. Um die Höhe der Drohne zu halten, verwendet er Höhenwerte vom Barometer anstelle von GPS-Signalen für die Lagekontrolle. Die horizontale Kontrolle wird entsprechend den Eingaben des Piloten verwaltet.

Vorsichtsmaßnahmen bei Verwendung des Höhenmodus

Der Standard-Flugmodus der Drohne ist der Positionierungsmodus. Wenn das GPS-Signal schwach ist oder der Kompass durch andere magnetische Einflüsse gestört wird, wechselt die Drohne in den Höhenmodus. Im Höhenmodus hält die Drohne die Höhe automatisch mit Barometerwerten. Aufgrund von Fehlern in den Barometerablesungen kann die Drohne möglicherweise keine genaue Höhe halten und sich auf und ab bewegen.

Zusätzlich kann die Drohne ohne GPS-Informationen, die für die horizontale Kontrolle erforderlich sind, seitlich abdriften oder erheblich von äußeren Einflüssen, insbesondere dem Wind, betroffen sein. Daher sind manuelle Anpassungen durch den Piloten erforderlich, was es für unerfahrene Piloten schwierig macht, die Drohne zu kontrollieren.

Daher ist es nicht sicher, die Drohne in Bereichen mit schwachen GPS-Signalen oder Kompassstörungen zu fliegen. Wenn eine solche Situation auftritt, wird empfohlen, die Drohne so schnell wie möglich zu landen.

Flugmodus (2)

Return To Launch(RTL) :

Im RTL-Modus kehrt die Drohne automatisch zum Startpunkt zurück und landet dann.

Missionsmodus:

Im Missionsmodus führt die Drohne automatisch die Mission aus.

Drohnenstatus-Anzeigen

Die AQUILA hat Front-LEDs und Drohnenstatus-Anzeigen. Die Positionen dieser LEDs sind in der folgenden Abbildung dargestellt:



Die Front-LEDs zeigen die Ausrichtung der Drohne an. Die Front-LEDs leuchten durchgehend weiß, wenn die Drohne eingeschaltet wird, um die Vorderseite (oder Nase) der Drohne anzuzeigen. Die Drohnenstatus-Anzeigen kommunizieren den Systemstatus des Flugkontrollers. Siehe die folgende Tabelle für weitere Informationen über die Drohnenstatus-Anzeigen.

Drohnenstatus-Anzeigen Beschreibung:

Normal:

Höhenmodus: Schnelles blaues Blinken

Positionsmodus: Abwechselndes rotes und grünes Blinken

RTL-Modus: Schnelles gelbes Blinken

Missionsmodus: Schnelles violettes Blinken

RTL-Modus (1)

Retrun to Launch

RTL-Modus ist ein Modus, in dem die Drohne automatisch zum zuletzt aufgezeichneten Startpunkt (Home Point) bewegt und landet. Es gibt drei Arten von RTL-Modi: Smart RTL, Low Battery RTL und Failsafe RTL.

- **Smart RTL**

Um den Smart RTL-Modus zu verwenden, drücken und halten Sie die RTL-Taste auf der Fernsteuerung etwa 2 Sekunden lang. Danach, wenn Sie die Drohne hochfahren, blinkt die Statusanzeige gelb. Wenn Sie die Smart RTL-Taste während des RTL-Prozesses erneut drücken, wird der Smart RTL-Modus abgebrochen, und die Kontrolle der Drohne kehrt zum Piloten zurück.

- **Low Battery RTL**

Wenn die Batteriekapazität der Drohne unzureichend wird, kann sie möglicherweise nicht mit der verbleibenden Batteriekapazität zum Startpunkt zurückkehren. In diesem Fall muss der Pilot die Drohne so schnell wie möglich am Boden landen. Um das mit niedriger Batteriekapazität verbundene Risiko zu eliminieren, muss die Drohne die RTL-Bedingungen basierend auf ihren aktuellen Standortinformationen und dem Batteriestatus bestimmen. Wenn nicht genügend Batteriekapazität verbleibt, wird die Drohne automatisch RTL gemäß den in der folgenden Tabelle beschriebenen Bedingungen einleiten.

In diesem Fall seien Sie sich bewusst, dass die Drohne abstürzen oder verloren gehen kann.

Batteriestand	Erklärung	Drohnenanzeige	Flugstatus
23%	Niedrige Batteriewarnung	Blinkt schnell rot	Fliegt weiter und behält den aktuellen Flugmodus bei
21%	Wenn die Entfernung vom aktuellen Standort zum Startpunkt 500 Meter oder weniger beträgt, gibt es ausreichend Energie, um zum Startpunkt zurückzukehren		Die Drohne kehrt zum Startpunkt zurück und landet automatisch während RTL. Während RTL läuft, kann der Pilot es abbrechen
16%	Wenn die Entfernung vom aktuellen Standort zum Startpunkt 500 Meter oder weniger beträgt, gibt es genügend Energie, um zum Startpunkt zurückzukehren		Die Drohne kehrt zum Startpunkt zurück und landet automatisch während RTL. Während RTL läuft, kann der Pilot es abbrechen
5%	Die Drohne muss sofort gelandet werden		Die Drohne steigt langsam ab, um an ihrem aktuellen Standort zu landen, bevor sie den Motorbetrieb stoppt

RTL Mode (2)

Failsafe RTL

Failsafe RTL wird automatisch aktiviert, wenn der Kommunikationsverlust zwischen der Fernsteuerung und der Drohne länger als 3 Sekunden anhält. Wenn Failsafe RTL aktiviert ist, kehrt die Drohne auf dem kürzesten möglichen Weg zum Startpunkt zurück und landet.

RTL Sequenz

1. Der Home Point wird automatisch aufgezeichnet.
2. RTL wird eingeleitet. Dies umfasst Smart RTL, Low Battery RTL und Failsafe RTL.
3. Sobald der Startpunkt bestätigt ist, passt die Drohne ihre Richtung an.
4. Wenn die Entfernung zwischen der Drohne und dem Startpunkt innerhalb von 30 Metern liegt, kehrt sie unter Beibehaltung der aktuellen Höhe zurück. Wenn die Entfernung 30 Meter überschreitet oder wenn die aktuelle Höhe niedriger als die eingestellte RTL-Höhe ist, steigt die Drohne auf die eingestellte RTL-Höhe, bevor sie zurückkehrt. Wenn die aktuelle Höhe höher als die eingestellte RTL-Höhe ist, kehrt die Drohne direkt zum Startpunkt zurück.
5. Beim Erreichen des Luftraums über dem Startpunkt landet die Drohne.

Vorsichtsmaßnahmen während RTL:

1. Stellen Sie den RTL-Höhenwert im Einstellungsmenü ein und stellen Sie sicher, dass sich keine gefährlichen Gebäude oder Objekte im Flugbereich befinden.
2. Während RTL landet die Drohne automatisch bei der Rückkehr, aber es wird empfohlen, dass der Pilot die Geschwindigkeit der Drohne mit der Fernsteuerung reduziert, wenn er sich dem Landepunkt nähert.
3. Wenn die Drohne automatisch landet, kann sie aufgrund des Rückstoßes zurückprallen. Daher bietet die Reduzierung der Landegeschwindigkeit größere Stabilität und Sicherheit.

FLUGPROTOKOLL

Flugdaten werden automatisch auf dem integrierten Speichergerät der Drohne aufgezeichnet. Nach dem Flug können Sie die Drohne über ein USB-Kabel mit einem Computer verbinden und über die FlyDynamics-App die aufgezeichneten Flugdaten herunterladen.

Propeller

Propeller-Nutzungsanleitung

Verwenden Sie nur von Codev Dynamics genehmigte Propeller. Mischen Sie keine Propellertypen. Stellen Sie sicher, dass die Propeller und Motoren vor jedem Flug fest und korrekt installiert sind.

Stellen Sie sicher, dass alle Propeller vor jedem Flug in gutem Zustand sind. Verwenden Sie keine alten, beschädigten oder gebrochenen Propeller.

Um Verletzungen zu vermeiden, halten Sie Abstand und berühren Sie keine Propeller oder Motoren, wenn sie sich drehen.

Propeller austauschen Um die Propeller zu ersetzen, verwenden Sie den H2.5-Inbusschlüssel mit Kugelkopf.



Propellerblätter sind scharf, bitte vorsichtig handhaben.

Drohnenbatterie

Die Drohnenbatterie ist speziell für AQUILA entwickelt. Sie verwendet eine brandneue Hochleistungsbatterie. Achten Sie darauf, die Batterie vor der ersten Verwendung vollständig aufzuladen. Sie müssen das von Codev Dynamics bereitgestellte spezielle Ladegerät zum Laden verwenden.

Kapazität:	12000mAh
Spannung:	26.4V
Batterietyp:	Lipo 6S1P
Energie:	277wh

Bitte lesen Sie sorgfältig und befolgen Sie strikt die Anforderungen von Codev Dynamics in diesem Handbuch, Haftungsausschluss und Batterieoberfläche, bevor Sie die Batterie verwenden. Der Benutzer trägt die Konsequenzen, die durch unsachgemäße Verwendung verursacht werden.

Warnings:

1. Die Drohnenbatterie ist erheblich reduziert, wenn sie in Niedrigtemperaturumgebungen (Temperaturen unter 5° C) fliegt.
2. Stellen Sie sicher, dass die Batterie vollständig geladen ist und die Zellspannung bei 4.4V liegt, bevor Sie jeden Flug durchführen.
3. Beginnen Sie den Flug, sobald die FlyDynamics-App die "Niedrige Batteriestand-Warnung" in Niedrigtemperaturumgebungen anzeigt.
4. Sie können die Bewegung der Drohne immer noch kontrollieren, wenn diese Warnung ausgelöst wird.
5. Bei extrem kaltem Wetter ist die Batterietemperatur möglicherweise auch nach dem Aufwärmen nicht hoch genug. Isolieren Sie in diesem Fall die Batterie nach Bedarf.
6. Um die optimale Leistung der Batterie zu gewährleisten, halten Sie die Batterietemperatur über 16° C.
7. In Niedrigtemperaturumgebungen dauert es länger, bis sich die Batterien aufwärmen. Es wird empfohlen, die Batterie vor der Verwendung warm zu halten, um die Aufwärmzeit zu verkürzen.



Flug

Dieser Abschnitt beschreibt Flugbeschränkungen und sichere Flugpraktiken.

Flug umgebungs anforderungen

1. Verwenden Sie die Drohne nicht bei schlechtem Wetter, wie z.B. bei Windgeschwindigkeiten über 15m/s.
2. Beim Fliegen in offenen Bereichen können hohe und große Metallstrukturen die Genauigkeit des integrierten Kompass- und GNSS-Systems beeinträchtigen. Stellen Sie sicher, dass Sie die Drohne entsprechend den Eingabeaufforderungen in der App bedienen.
3. Vermeiden Sie Hindernisse, Menschenmengen, Hochspannungsleitungen, Bäume und Gewässer.
4. Minimieren Sie Interferenzen, indem Sie Bereiche mit erhöhten Elektromagnetismus-Pegeln vermeiden, einschließlich Basisstationen und Funkübertragungstürmen.
5. Drohnen- und Batterieleistung unterliegen Umweltfaktoren wie Luftdichte und Temperatur. Seien Sie sehr vorsichtig beim Fliegen in großen Höhen, da Batterie- und Drohnenleistung beeinträchtigt werden können.

Vor Flug Checkliste

1. Fernsteuerung, Flugbatterie und Anzeigegerät sind vollständig geladen.
2. Landebeine sind fest montiert und Batterien sind fest verriegelt.
3. Die Firmware aller Geräte ist aktuell.
4. Stellen Sie sicher, dass eine microSD-Karte eingesetzt wurde.
5. Kamera und Gimbal funktionieren normal, nachdem die Stromversorgung eingeschaltet wurde.
6. Motoren können starten und funktionieren normal.
7. Die FlyDynamics-App ist erfolgreich mit der Drohne verbunden.
8. Richten Sie den Batteriestecker nicht nach unten zum Boden, um zu vermeiden, dass Staub oder Wasser in den Batteriestecker gelangen.
9. Stellen Sie sicher, dass der Gimbal-Dämpfer keine offensichtlichen Verschleißerscheinungen aufweist und der Gimbal-Fallschutz befestigt wurde.

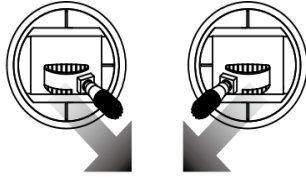
Piloten-Compliance-Richtlinien

1. Piloten von Ultraleichtfluggeräten (Drohnen) müssen sich an die Compliance-Richtlinien des Ministeriums für Land, Infrastruktur und Verkehr halten, um sicherzustellen, dass durch den Betrieb von Ultraleichtfluggeräten kein Schaden an Leben oder Eigentum verursacht wird.
2. Verbot von Nachtflügen von Sonnenuntergang bis Sonnenaufgang.
3. Verbot von Flügen bei Bedingungen wie Nebel, Regen oder anderen Situationen mit reduzierter Sicht, bei denen der sichere Flug gefährdet ist und das Fliegen nicht visuell bestätigt wird (Instrumentenflugbedingungen).
4. Verbot von Flügen in kontrollierten Zonen
(in einem Radius von 9,3 km von einem Flugplatz).
5. Verbot von Flügen in Sperrgebieten wie Waffenstillstandslinien, Bereichen um Kernkraftwerke (in einem Radius von 18,6 km), Flughäfen oder Militärflugplätzen aus nationalen Verteidigungs- oder Sicherheitsgründen.
6. Verbot von Flügen in Lufträumen, in denen Flugwege für Drohnen etabliert sind
(in Höhen von 150 m oder höher).
7. Verbot von Flügen über dicht besiedelten Gebieten oder Bereichen, in denen Unfallrisiko besteht, falls die Drohne abstürzen sollte.
8. Verbot des Abwerfens von Objekten oder anderen Materialien während des Flugs.
9. Verbot von Flügen unter Alkoholeinfluss.

Motoren starten und stoppen

Motor Start

Wenn Sie den Stick der Fernsteuerung wie unten gezeigt bedienen, startet der Motor.



Motor Stopp

Wenn die Drohne landet, ziehen Sie den linken Stick nach unten, wie im folgenden Bild gezeigt, und der Motor stoppt nach etwa 3 Sekunden.



Notfall-Motorstopp

Wenn eine Notsituation während des Flugs auftritt, klicken Sie auf "Disarmed", um den Motor zu stoppen.

Flugtest

Führen Sie vor dem Flug grundlegende Flugtests wie folgt durch:

1. Positionieren Sie die Drohne auf einer flachen und offenen Oberfläche.
2. Schalten Sie die Steuerung ein, dann schalten Sie die Drohne ein.
3. Starten Sie die FlyDynamics-App und verbinden Sie sich mit der Drohne, dann gehen Sie zur Kameraansicht.
4. Warten Sie, bis die Drohnenstatus-LEDs (vorne: rot, hinten: grün) aufleuchten.
5. Verwenden Sie die Steuerung, um die Drohne zu starten, dann ziehen Sie vorsichtig den linken Stick nach oben, um abzuheben.
6. Ziehen Sie vorsichtig den linken Stick nach unten, um die Drohne zu landen. Schalten Sie nach dem Ausschalten der Drohne die Steuerung aus.
7. Wenn die Drohne während des Flugs in den Failsafe-Modus wechselt, blinkt die Drohnenstatus-LED schnell gelb. Wenn die Batteriespannung niedrig ist (Niedrige Batteriestand-Warnung), blinkt die Front-LED der Drohnenstatus-LED rot und die Rück-LED blinkt schnell grün.

Batterienutzung und Lagerungsvorsichtsmaßnahmen

Batterie-Sicherheitsvorsichtsmaßnahmen

- Die Drohne verwendet eine LiPo-Hv 10000mAh-Batterie.
- Die Volladespannung der Batterie beträgt 26.4V.
- Wenn die Batterie mit Missionsausrüstung bis zum maximal zulässigen Gewicht beladen ist, basiert die Flugzeit auf 20 Minuten pro Flug. Nach 100 Lade-/Entladezyklen kann die Batterie möglicherweise nicht mehr mit ihrer ursprünglichen Kapazität arbeiten.

Batterie-Lagerungsvorsichtsmaßnahmen

- Längere Exposition der Batterie gegenüber Flüssigkeiten (Regen, Feuchtigkeit) kann zu chemischem Abbau führen und möglicherweise dazu führen, dass die Batterie Feuer fängt oder explodiert.
- Lagern Sie die Batterie an einem kühlen, trockenen Ort, fern von direktem Sonnenlicht. Bei Lagerung für mehr als 3 Monate halten Sie eine Temperatur zwischen 22-28°C (71-82°F) aufrecht.
- Lagern Sie die Batterie nicht in Umgebungen mit starker statischer Elektrizität oder elektronischen Geräten.
- Vermeiden Sie es, schwere Gegenstände auf die Batterie zu legen.
- Für Langzeitlagerung laden und entladen Sie die Batterie einmal alle 3 Monate vollständig.
- Wenn Sie die Batterie vollständig geladen für mehr als eine Woche lagern, verwalten Sie sie im Lagermodus des Batterieladegeräts, um Probleme wie Aufblähen zu verhindern.

Batterieladegerät-Sicherheitsvorsichtsmaßnahmen

- Bei Verwendung eines separat erworbenen Batterieladegeräts stellen Sie sicher, dass es auf die entsprechenden Profil- und Kanaleinstellungen für die LiPo-Hv 6S 10000mAh-Batteriespezifikation eingestellt ist. Je nach Ladegerätmodell kann es auch in der Lage sein, Batterien zu laden, die in der Steuerung verwendet werden.
- Sobald Sie die Kabelverbinder zwischen Ladegerät und Batterie korrekt angepasst haben, können Sie mit dem Ladevorgang fortfahren.
- Die Nutzungsanweisungen können je nach Ladegerätprodukt und -modell variieren. Bitte beziehen Sie sich auf das separate Handbuch, das mit dem erworbenen Produkt geliefert wird, für spezifische Richtlinien.

Firmware-Update

Drohnen-Firmware-Upgrade

Bitte laden Sie die neueste Drohnen-Firmware von der offiziellen CodevDynamics-Website herunter, bevor Sie upgraden.

1. Verbinden Sie die Drohne mit einem PC über ein Type-C-USB-Kabel.
2. Starten Sie FlyDynamics. Wählen Sie zunächst das Zahnradsymbol (Fahrzeug-Setup) in der oberen Symbolleiste und dann Firmware in der Seitenleiste.
3. Bitte trennen Sie Ihren Pixhawk und/oder Radio von USB. Schließen Sie dann Ihr Gerät über USB an, um das Firmware-Upgrade zu starten.
4. Tippen Sie auf Erweiterte Einstellungen, wählen Sie Benutzerdefinierte Firmware-Datei, klicken Sie auf die OK-Schaltfläche, um das Upgrade zu starten.
5. Starten Sie das Gerät nach Abschluss des Firmware-Updates neu.

FlyDynamics APP-Firmware-Upgrade

Bitte laden Sie die neueste FlyDynamics APP-Firmware von der offiziellen CodevDynamics-Website herunter, bevor Sie upgraden.

Bitte verbinden Sie die neueste App-Firmware über einen USB-Flash-Stick oder eine SD-Karte mit der Fernsteuerung, wählen Sie die Installationsdatei im Dateimanager und überschreiben Sie die Installation.

Erweiterte Schraubenlöcher-Beschreibung

Achten Sie darauf, den angegebenen Schraubentyp zu verwenden, um eine Beschädigung des Schraubenloch-Gewindes zu vermeiden und sicherzustellen, dass das Zubehör fest installiert ist.





Anhang

Anhang

Spezifikationen

Drohne

Abmessungen

Diagonaler Radstand

Gewicht

Max. Nutzlast

Betriebsfrequenz(ENPULSE)

Betriebsfrequenz(ENPULSE M2)

Sendeleistung

Schwebegenauigkeit

RTK-Positionierungs genauigkeit

Max. Winkelgeschwindigkeit

Max. Neigungswinkel

Max. Start-/Landegeschwindigkeit

Max. Geschwindigkeit

Dienstgipfelhöhe über Meeresspiegel

Max. Windwiderstand

Max. Flugzeit

GNSS

Betriebstemperatur

IP-Schutzklasse

AQUILA-3F

583.58*582.42*325mm

745mm

Ca. 1.65kg (ohne Batterien)

Ca. 2.85kg (mit einer Batterie)

3kg

2.4000 - 2.4835 GHz; 5.725-5.850 GHz

5.725-5.850 GHz

29.5 dBm (FCC) ; 18.5dBm (CE)

18.5 dBm (SRRC) ; 18.5dBm (MIC)

Vertikal :

± 0.5 m (GPS aktiviert)

± 0.1 m (RTK aktiviert)

Horizontal :

± 0.5 m (GPS aktiviert)

± 0.1 m (RTK aktiviert)

1cm + 1ppm (Horizontal)

1.5cm + 1ppm (Vertikal)

120°

30°

6~10m/s (konfigurierbar)

12m/s

4000m

15m/s

76min (ohne Nutzlast) 30min(with 3kg load)

Dual GPS-GPS, GLONASS, Galileo, BeiDou

-10° C to 50° C

IP53

Drohnenbatterie**Kapazität****Spannung****Batterietyp****Energie****Gewicht****Betriebsumgebung****LPB612HV****12000mAh****23.1V(Max 26.4V)****Lipo 6S1P****277wh****1.3kg****0° C to 40° C (32° F to 104° F)**

CE RF Radiation Exposure Statement:

Caution This equipment complies with European RF radiation exposure limits set forth for an uncontrolled environment. This equipment should be installed and operated with a minimum distance of 20 centimeters between the radiator and your body. This transmitter must not be co-located or operating in conjunction with any other antenna or transmitter.

Kundensupport-Center

ARGOSDYNE Kundensupport-Center

☎ 070-5102-1388

Für alle Anfragen bezüglich der Konstruktion der AQUILA-3F-Drohne und des automatischen Drohnenbetriebssystems - Rondo Mobility System - wenden Sie sich bitte an das ARGOSDYNE Kundensupport-Center.

* Für Kunden, die Kommunikationsnetzwerke wie LTE/WiFi über das Rondo Mobility System nutzen, können Probleme im Zusammenhang mit der Nutzung von Tarifen usw. Durch Kontaktaufnahme mit dem Telekommunikationsunternehmen, mit dem Sie einen Vertrag haben, gelöst werden.

Produktwartung

Die kostenlose Wartungszeit für die AQUILA-3F-Drohne beträgt ein Jahr ab Kaufdatum. Außer in Fällen, in denen ein Defekt im Produkt selbst vorliegt, wird keine kostenlose Unterstützung für Angelegenheiten geboten, die durch Nachlässigkeit des Benutzers oder Naturkatastrophen verursacht wurden.

Feedback zu diesem Dokument

Wenn Sie uns helfen möchten, dieses Dokument zu verbessern, senden Sie bitte Vorschläge, Kommentare oder Fehler an info@argosdyne.com.



Wenn Schäden am Produkt aufgrund einer Änderung der beabsichtigten Verwendung dieses Produkts oder einer Änderung der Einstellungen auftreten, haften wir nicht aufgrund der Nachlässigkeit des Kunden.

Argosdyne Co., Ltd. (Representative : Jeong Seung-ho)

Geschäftsnummer: 466-86-00994

Address: A-1306, 58-1 Giheung-ro, Giheung-gu, Yongin-si, Gyeonggi-do,
Republic of Korea

Tel. 070-5102-1388 | Fax. 031-274-5041 | Web. www.argosdyne.com

