

AUTEL

ROBOTICS

EVO MAX シリーズ RIO 機能紹介

2026/03/02

■概要

RIO 機能は非 GNSS 環境化かつ暗所の場合でも EVO MAX シリーズの機体がミリ波レーダーを活用して、ホバリングを行う機能になります。

※この機能は個別にショートカット化されている為、ON/OFF の切り替えが必要です。

対応バージョン情報

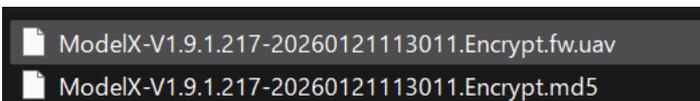
エアクラフトバージョン：ModelX-V1.9.1.217-20260121113011.Encrypt.fw.uav

送信機バージョン：RC79.Autel-V1.9.1.203-20260116121000.Encrypt.fw.uav

■バージョンアップ方法

エアクラフト

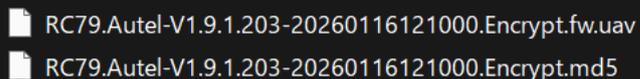
- ・ SD カードを Windows PC でフォーマットします。
- ・ [こちら](#)よりバージョンをダウンロードお願い致します。



- ・ 上記2個のファイルをフォーマットした SD カードに入れます。
- ・ 機体の電源をつけて、起動後30秒待ってから SD カードを機体 SD カードリーダーに入れます。
- ・ 機体前後 LED が点滅します。※20分前後で完了します
- ・ 機体前後 LED が常時点灯になったら機体を再起動して、送信機も起動してバージョン確認を行ってください。

送信機

- ・上記2個のファイルをダウンロードお願いします。
- ・[こちら](#)よりバージョンをダウンロードお願い致します。



RC79.Autel-V1.9.1.203-20260116121000.Encrypt.fw.uav
RC79.Autel-V1.9.1.203-20260116121000.Encrypt.md5

- ・USBメモリーをWindows PCでフォーマットしてください。
- ・フォーマットしたUSBメモリーへ上記2個ファイルをコピーしてください。
- ・送信機単体を起動して、アプリが起動したらUSBポートへ刺してください。
- ・画面左上のバッテリー残量インジゲーターが上下2個点滅でバージョンアップ開始です。
- ・通常バッテリー残量表示に戻れば、バージョンアップ完了です。
- ・再起動してバージョンをご確認お願い致します。

※バージョンアップができない場合は送信機のAndroid設定から【システム】→【リセットオプション】→【すべてのデータを削除（出荷時リセット）】を行って再度バージョンアップしてください。

※どうしても、バージョンアップできない場合はご購入の販売代理店へご連絡ください。

■RIO 機能の ON/OFF

RIOはショートカットアイコンのショートカット欄の中にあります。

毎起動時に常時 OFF の為、非 GNSS 環境で飛行する際は必ず ON にしてください。



RIO 機能を ON した場合のアイコンは下記になります。



■R10 機能を使用する上での注意点

R10 機能を ON にした場合、機体ミリ波レーダーは障害物検知を行うだけでなく、ホバリングの補助も主になります。そのため障害物検知とホバリングの概念が従来の形式とは異なります。

障害物検知

従来方式：ビジュアルスラム＋ミリ波レーダーで点群生成

R10 方式：ミリ波レーダーで点群生成

定位ホバリング

従来方式：GPS＋ビジュアルスラム

R10 方式：ミリ波レーダー

R10 は基本ミリ波レーダー単体で障害物検知とホバリングを行いますので、誤差は従来方式と異なります。

障害物検知距離誤差

従来方式：1m±20cm

R10 方式：2m±20cm

定位ホバリング精度誤差

従来方式：1～5cm

R10 方式：5～20 cm

R10 使用時に狭い空間で使用する場合障害物検知で機体が動かない場合があります。その場合は直ちに、0A システムを OFF にして着陸を行ってください。

R10 機能はあくまで、非 GNSS 環境に落ちいた場合の墜落防止機能であり、室内などの狭い空間で使用する為の機能ではありません。

※意図しない飛行での墜落の場合は、一切保証ができませんのでご注意ください。