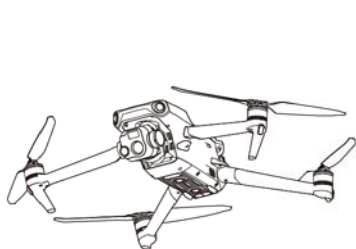


ANZU RAPTOR / ANZU RAPTOR T

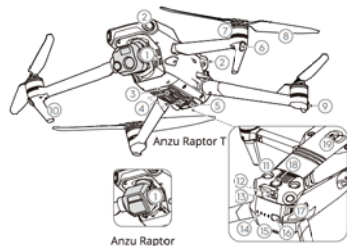
Quick Start Guide
Guía de inicio rápido

V1.0



Aircraft

Anzu Raptor / Anzu Raptor T features both an infrared sensing system and upward, downward, and horizontal omnidirectional vision systems*, allowing for hovering and flying indoors as well as outdoors and for automatic Return to Home while avoiding obstacles in all directions. With a precise three-axis gimbal to stabilize the high-performance multi-camera payload, the Anzu Robotics software can be used to view in real-time from the cameras and take photos and videos. Built-in Anzu Robotics software detects nearby aircraft in the surrounding airspace to ensure safety, and the beacon helps identify the aircraft during flight. The aircraft is equipped with a PSDK port to connect compatible accessories that are used to adapt to different security, patrol inspection, and mapping scenarios.

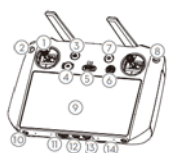


1. Gimbal and Camera**
2. Horizontal Omnidirectional Vision System
3. Auxiliary Bottom Light
4. Downward Vision System
5. Infrared Sensing System
6. Front LEDs
7. Motors
8. Propellers
9. Aircraft Status Indicators
10. Landing Gears (built-in antennas)
11. Upward Vision System
12. USB-C Port
13. microSD Card Slot
14. Battery Level LEDs
15. Battery
16. Power Button
17. Battery Buckles
18. Beacon
19. PSDK Port

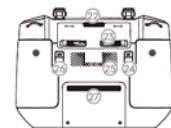
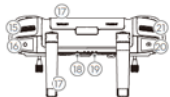
* The vision and infrared sensing systems are affected by the surrounding conditions. Read the User Manual for more information.
** The Anzu Raptor and Anzu Raptor T are equipped with different cameras. Refer to the actual product purchased.

Remote Controller

The Anzu Robotics remote controller features image transmission technology, and can transmit a live HD view from the camera of the aircraft at a distance of up to 15 km*. The remote controller has a wide range of aircraft and gimbal controls as well as customizable buttons. The built-in microphone allows recording voice and the 5.5-inch high brightness 1000 cd/m² screen boasts a resolution of 1920x1080 pixels. Users can connect to the internet via Wi-Fi and the Android operating system comes with a variety of functions such as Bluetooth and GNSS.



1. Control Sticks
2. Back/Function Button
3. RTH Button
4. Flight Pause Button
5. Flight Mode Switch
6. SD Button
7. Power Button
8. Confirm Button
9. Touchscreen
10. M4 Screw Hole
11. microSD Card Slot
12. USB-C Port
13. Mini HDMI Port
14. Microphone

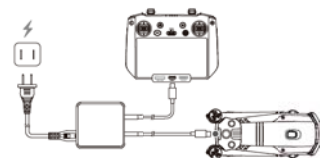


15. Gimbal Dial
16. Record Button
17. Antennas
18. Status LED
19. Battery Level LEDs
20. Focus/Shutter Button
21. Camera Settings Dial
22. Air Vent
23. Control Sticks Storage Slot
24. Customizable C1 Button
25. Speaker
26. Customizable C2 Button
27. Air Intake

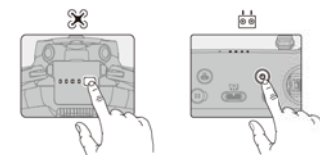
* The remote controller can reach its maximum transmission distance (FCC) in a wide-open area with no electromagnetic interference at an altitude of about 120 m (400 ft).

1. Charging the Battery

Charge to activate the battery and the internal battery of the Remote Controller before using it for the first time.



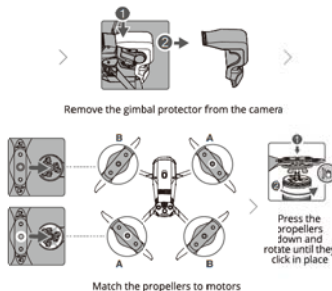
Check battery level: press once.
Power on/off: press, then press and hold.



2. Preparing the Aircraft



Unfold the front arms Unfold the rear arms



Remove the gimbal protector from the camera

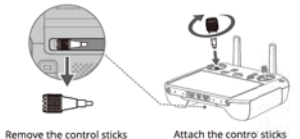
Match the propellers to motors



Unfolded

▲ Unfold the front arms before the rear arms. All arms and propellers must be unfolded before takeoff.

3. Preparing the Remote Controller



Remove the control sticks from the storage slots Attach the control sticks and twist to secure

The optimal transmission range is where the antennas face the aircraft, with the angle between the antennas and the back of the remote controller being 180° or 270°.



▲ DO NOT operate other wireless devices at the same frequency as the remote controller, to avoid signal interference.
• A warning prompt appears in Anzu Robotics software if the transmission signal is weak. Adjust the antennas to make sure that the aircraft is within the optimal transmission range.

4. Getting Ready for Takeoff



Power on the remote controller Power on the aircraft Launch Anzu Robotics software

An Anzu Robotics account and internet connection are required to activate the aircraft and the remote controller. Before activating the aircraft in Anzu Robotics Software, power on the remote controller and follow the prompts to activate.

5. Flight

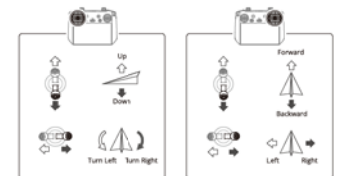
Manual Takeoff/Landing

Start/Stop Motors: perform Combination Stick Command and hold for two seconds.



Takeoff: slowly push the left control stick (mode 2) up to take off.
Landing: slowly push the left control stick (mode 2) down until the aircraft lands. Hold for three seconds to stop the motors.

Control Stick Mode



The default control stick mode is mode 2. The left control stick controls the altitude and heading of the aircraft, while the right control stick controls the forward, backward, and sideward movements.

▲ Always set an appropriate RTH mode and RTH altitude before takeoff.
• Press the Flight Pause button for emergency braking during flight.

Specifications

Aircraft (Model: RAPTOR01/RAPTOR T01)	
Takeoff Weight (with propellers)	915 g (Anzu Raptor), 920 g (Anzu Raptor T)
Max Takeoff Weight	1050 g
Max Ascent Speed	8 m/s (Sport mode) 6 m/s (Normal mode)
Max Descent Speed	6 m/s (Sport mode) 6 m/s (Normal mode)
Max Horizontal Speed (near sea level, no wind)	21 m/s (Sport mode), 19 m/s (Sport mode, EU) 15 m/s (Normal mode)
Max Service Ceiling	Above Sea Level (without payload): 6,000 m
Max Flight Time (without wind)	45 mins
Max Hover Time (without wind)	38 mins
Max Wind Speed Resistance	12 m/s
Operating Temperature	-10° to 40° C (14° to 104° F)

GNSS	GPS + Galileo + BeiDou + GLONASS (GLONASS is supported only when RTK module is enabled)
Operating Frequency	2,400-2,4835 GHz, 5,150-5,250 GHz, 5,725-5,850 GHz*
Transmitter Power (EIRP)	2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.1 GHz: <21 dBm (FCC) 5.8 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <30 dBm (SRRC)
Interface	USB-C, microSD card slot, PSDK port
Gimbal	Angular vibration range ±0.007° Controllable Rotating Range Tilt: -90° to +35°
Wide Camera (Anzu Raptor)	Sensor 4/3 CMOS; Effective pixels: 20 MP FOV: 84° Format Equivalent: 24 mm Aperture: f/2.8-f11 Focus: 1 m to ∞ (with autofocus)
Tele Camera (Anzu Raptor/Anzu Raptor T)	Sensor 1/2" CMOS; Effective pixels: 12 MP FOV: 15° Format Equivalent: 162 mm Aperture: f/4.4 Focus: 3 m to ∞
Wide Camera (Anzu Raptor T)	Sensor 1/2" CMOS; Effective pixels: 48 MP FOV: 84° Format Equivalent: 24 mm Aperture: f/2.8 Focus: 1 m to ∞
Thermal Camera (Anzu Raptor T)	Thermal Imager Uncooled VO ₂ Microbolometer DFOV: 61° Focal Length: 9.1 mm (equivalent: 40 mm) Aperture: f/1.8 Focus: 5 m to ∞
Infrared Temperature Measurement Accuracy	±2° C or ±2% (using the larger value)
Battery	Capacity 5000 mAh Standard Voltage 15.4 V Max Charging Voltage 17.6 V Battery Type LiPo 4S Energy 77 Wh Weight 335.5 g Charging Temperature 5° to 40° C (41° to 104° F)
Battery Charger	Input 100-240 V AC, 50-60 Hz, 2.5 A Max. 100 W (total) When both ports are in use, the maximum output of one of the ports is 82 W. The charger will dynamically allocate the output of the two ports accordingly to the power load.
Output	

Remote Controller (Model: RRC01)

Weight	Approx. 680 g
Battery	Li-Ion (5000 mAh @ 7.2 V)
Storage Capacity	ROM 64GB + expandable storage via microSD card
Operating Time	3 hrs
Operating Temperature	-10° to 40° C (14° to 104° F)
Charging Temperature	5° to 40° C (41° to 104° F)
GNSS	GPS + Galileo + GLONASS
Video Transmission	Operating Frequency 2,400-2,4835 GHz, 5,725-5,850 GHz*
Max Transmission Distance (Unobstructed, free of interference)	15 km (FCC), 8 km (CE/SRRC/MIC)
Max Transmission Distance** (with interference)	Strong interference (urban landscape, limited line of sight, many competing signals): 1.5-3 km (FCC/CE/SRRC/MIC) Medium interference (suburban landscape, open line of sight, some competing signals): 3-9 km (FCC), 3-6 km (CE/SRRC/MIC) Weak interference (open landscape, abundant line of sight, few competing signals): 9-15 km (FCC), 6-8 km (CE/SRRC/MIC)
Transmitter Power (EIRP)	2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.8 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <23 dBm (SRRC)
Wi-Fi	802.11 a/b/g/n/ac/ax Support 2x2 MIMO Wi-Fi
Operating Frequency	2,400-2,4835 GHz, 5,150-5,250 GHz, 5,725-5,850 GHz*
Transmitter Power (EIRP)	2.4 GHz: <26 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.1 GHz: <26 dBm (FCC), <23 dBm (CE/SRRC/MIC) 5.8 GHz: <26 dBm (FCC/SRRC), <14 dBm (CE)
Bluetooth	Protocol Bluetooth 5.1 Operating Frequency 2,400-2,4835 GHz Transmitter Power (EIRP) <7.5 dBm

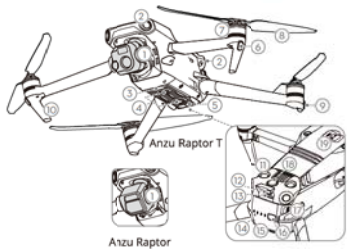
* 5.8GHz and 5.1GHz frequencies are prohibited in some countries. In some countries, the 5.1GHz frequency is only allowed for indoor use.
** The data is tested in an environment with no obstructions for a variety of typical interference intensity scenarios, without a guarantee of the actual flight distance, for reference only.

■ This content is subject to change without prior notice.



Aeronave

Anzu Raptor/Anzu Raptor T cuenta con un sistema de detección de infrarrojos y sistemas de visión omnidireccional superior, inferior y horizontal* que permiten vuelo estacionario, vuelo tanto en interiores como al aire libre y Regreso al punto de origen automático, y evitan obstáculos en todas las direcciones. Con un preciso estabilizador de tres ejes para estabilizar la carga útil multicámara de alto rendimiento, en el Anzu Robotics software se puede usar para visualizar en tiempo real desde las cámaras y tomar fotos y vídeos. El Programa integrado detecta aeronaves cercanas en el espacio aéreo circundante para garantizar la seguridad, y la baliza ayuda a identificar la aeronave durante el vuelo. La aeronave está equipada con un puerto PSDK para conectar accesorios compatibles que se utilizan para adaptarla a distintos escenarios de seguridad, inspección de patrulla y mapeo.



1. Estabilizador y cámara**
2. Sistema de visión omnidireccional horizontal
3. Luz auxiliar inferior
4. Sistema de visión inferior
5. Sistema de detección por infrarrojos
6. Ledes delanteros
8. Hélices
9. Indicadores de estado de la aeronave
10. Trenes de aterrizaje (antenas integradas)
11. Sistema de visión superior
12. Puerto USB-C
13. Ranura para tarjeta microSD
14. Ledes de nivel de batería
15. Batería
16. Botón de encendido
17. Bandas de sujeción de la batería
18. Baliza
19. Puerto PSDK

* Los sistemas de detección por visión y por infrarrojos se ven afectados por las condiciones del entorno. Consulte el manual de usuario para obtener más información.
** El Anzu Raptor y el Anzu Raptor T están equipados con cámaras diferentes. Remítase al producto que ha adquirido.

Control remoto

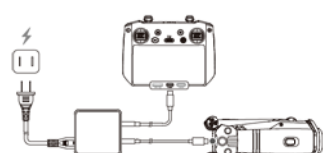
El control remoto Anzu Robotics cuenta con la tecnología de transmisión de imagen, y puede transmitir una vista HD en directo desde la cámara de la aeronave a una distancia de hasta 15 km*. El control remoto dispone de una amplia variedad de controles para la aeronave y el estabilizador, así como botones personalizables. El micrófono integrado permite grabar voz y la pantalla de alto brillo de 5,5 pulgadas y 1000 cd/m² cuenta con una resolución de 1920 x 1080 píxeles. Los usuarios pueden conectarse a Internet mediante Wi-Fi, y el sistema operativo Android incluye una variedad de funciones como Bluetooth y GNSS.



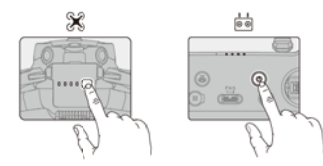
* El control remoto puede alcanzar su distancia máxima de transmisión (FCC) en un área abierta y amplia, sin interferencias electromagnéticas y a una altitud de aprox. 120 m (400 ft).

1. Cargar la batería

Cargue la batería y la batería interna del control remoto para activarlas antes de usarlas por primera vez.



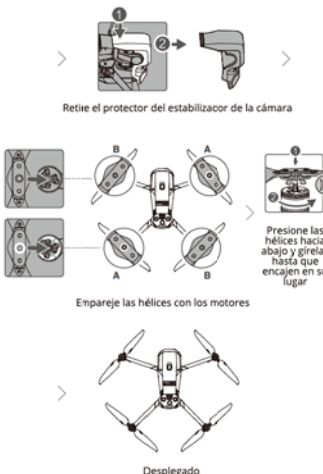
Comprobar nivel de batería: pulse una vez. Encender/apagar: pulse, vuelva a pulsar y mantenga pulsado.



2. Preparar la aeronave



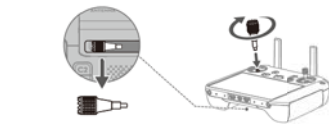
Despliegue los brazos delanteros Despliegue los brazos traseros



Retire el protector del estabilizador de la cámara
Presione las hélices hacia abajo y gírelas hasta que encajen en su lugar
Empareje las hélices con los motores
Desplegado

Despliegue los brazos delanteros antes que los brazos traseros. Todos los brazos y hélices deben estar desplegados antes del despegue.

3. Preparar el control remoto



Extraiga las palancas de control de las ranuras de almacenamiento. Acople las palancas de control y gírelas para llevarlas.

El rango de transmisión óptimo se logra cuando las antenas se orientan hacia la aeronave, con un ángulo entre las antenas y la parte posterior del control remoto de 180° o 270°.



Para evitar interferencias en la señal, NO opere otros dispositivos inalámbricos en la misma frecuencia que el control remoto.
Si la señal de transmisión es débil, aparece un aviso de advertencia en Anzu Robotics software. Ajuste las antenas para asegurarse de que la aeronave está dentro del rango de transmisión óptimo.

4. Preparación para el despegue



Se requiere una cuenta Anzu Robotics y conexión a Internet para activar la aeronave y el control remoto. Antes de activar la aeronave en Anzu Robotics software, encienda el control remoto y siga las indicaciones para activar.

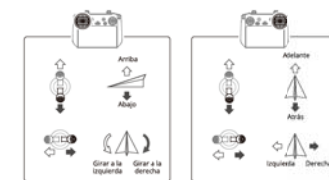
5. Vuelo

Despegue/aterrizaje manual

Iniciar/detener motores: ejecute el comando de combinación de palancas y manténgalo durante dos segundos.

Despegue: empuje lentamente la palanca de control izquierda (modo 2) hacia arriba para despegar.
Aterrizaje: empuje lentamente la palanca de control izquierda (modo 2) hacia abajo hasta que la aeronave aterrice. Manténgala así durante tres segundos para detener los motores.

Modo de palancas de control



El modo predeterminado de las palancas de control es el modo 2. La palanca de control izquierda controla la altitud y la orientación de la aeronave, mientras que la palanca de control derecha controla los movimientos adelante, atrás y laterales.

Establezca siempre un modo RPO y una altitud RPO adecuados antes del despegue.
Presione el botón de detener vuelo para frenar de emergencia durante el vuelo.

Especificaciones

Aeronave (modelo: RAPTOR01/RAPTOR01)

Peso de despegue (con hélices)	915 g (Anzu Raptor), 920 g (Anzu Raptor T)
Peso máx. de despegue	1050 g
Velocidad máx. de ascenso	8 m/s (modo Sport)
Velocidad máx. de descenso	6 m/s (modo Normal)
Velocidad horizontal máxima (cerca del nivel del mar, sin viento)	21 m/s (modo Sport), 19 m/s (modo Sport, UE) 15 m/s (modo Normal)
Altitud máx. de servicio estacionario (sin viento)	6000 m
Tiempo máx. de vuelo (sin viento)	45 min
Tiempo máx. de vuelo estacionario (sin viento)	38 min
Resistencia máx. al viento	12 m/s
Temperatura de funcionamiento	De -10 a 40 °C (14 a 104 °F)
GNSS	GPS + Galileo + BeiDou + GLONASS (GLONASS solo es compatible cuando el módulo RTK está activado)
Frecuencia de funcionamiento	2.400-2.4835 GHz; 5.150-5.250 GHz; 5.725-5.850 GHz*
Potencia del transmisor (PIRE)	2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/STR/MIC) 5.1 GHz: <26 dBm (FCC), <23 dBm (CE/STR/MIC) 5.8 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <30 dBm (SRRC)

Interfaz	USB-C, ranura para tarjeta microSD, puerto PSDK
----------	---

Estabilizador	Intervalo de vibración angular: ±0.007° Rango de rotación controlable: Inclinación: de -90° a +35°
---------------	---

Cámara gran angular (Anzu Raptor)	Sensor: CMOS 4/3; píxeles efectivos: 20 MP FOV: 84° Formato equivalente: 24 mm Apertura: f/2.8-f/11 Enfoque: de 1 m a ∞ (con enfoque automático)
-----------------------------------	--

Telecámara (Anzu Raptor/Anzu Raptor T)	Sensor: CMOS 1/2"; píxeles efectivos: 12 MP FOV: 15° Formato equivalente: 162 mm Apertura: f/4.4 Enfoque: de 3 m hasta ∞
--	--

Cámara gran angular (Anzu Raptor T)	Sensor: CMOS 1/2"; píxeles efectivos: 48 MP FOV: 84° Formato equivalente: 24 mm Apertura: f/2.8 Enfoque: de 1 m hasta ∞
-------------------------------------	---

Cámara térmica (Anzu Raptor T)	Termógrafo: Microbolómetro VOx no refrigerado Objetivo: DFOV: 61° Distancia focal: 9.1 mm (equivalente a 40 mm) Apertura: f/1.0 Enfoque: de 5 m hasta ∞
--------------------------------	---

Precisión de medición de temperatura infrarroja	±2 °C o ±2 % (usando el valor mayor)
---	--------------------------------------

Batería	Capacidad: 5000 mAh Voltaje estándar: 15.4 V Voltaje máx. de carga: 17.6 V Tipo de batería: LiPo 4S Energía: 77 Wh Peso: 335.5 g
---------	---

Temperatura de carga	De 5 a 40 °C (de 41 a 104 °F)
----------------------	-------------------------------

Cargador de batería	Entrada: 100-240 V CA, 50-60 Hz, 2.5 A Máx. 100 W (total) Cuando se utilizan los dos puertos, la potencia de salida máxima de uno de los puertos es de 82 W. El cargador asignará dinámicamente la potencia de salida de los dos puertos de acuerdo con la potencia de carga.
---------------------	---

Salida	
--------	--

Control remoto (modelo: RRC01)

Peso	Aprox. 680 g
Batería	Li-ion (5000 mAh a 7.2 V)
Capacidad de almacenamiento	RDM 64 GB + almacenamiento ampliable con tarjeta microSD
Tiempo de funcionamiento	3 h

Temperatura de funcionamiento	De -10 a 40 °C (de 14 a 104 °F)
Temperatura de carga	De 5 a 40 °C (de 41 a 104 °F)
GNSS	GPS + Galileo + GLONASS

Transmisión de vídeo	
Frecuencia de funcionamiento	2.400-2.4835 GHz; 5.725-5.850 GHz*

Alcance de transmisión (sin obstáculos, libre de interferencias)	15 km (FCC), 8 km (CE/STR/MIC)
--	--------------------------------

Interferencias fuertes (paisaje urbano, línea de visión limitada, muchas señales al mismo tiempo): 1.5-3 km (FCC/CE/STR/MIC)

Interferencias medias (paisaje suburbano, línea de visión abierta, algunas señales al mismo tiempo): 3-9 km (FCC), 3-6 km (CE/STR/MIC)

Interferencias débiles (paisaje abierto, amplia línea de visión, pocas señales al mismo tiempo): 9-15 km (FCC), 6-8 km (CE/STR/MIC)

Potencia del transmisor (PIRE)	2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (CE/STR/MIC) 5.1 GHz: <26 dBm (FCC), <23 dBm (CE/STR/MIC) 5.8 GHz: <33 dBm (FCC), <14 dBm (CE), <23 dBm (SRRC)
--------------------------------	--

Wi-Fi	802.11 a/b/g/n/ac/ax Admite Wi-Fi 2x2 MIMO
Protocolo	2.400-2.4835 GHz; 5.725-5.850 GHz*

Potencia del transmisor (PIRE)	2.4 GHz: <26 dBm (FCC), <20 dBm (CE/STR/MIC) 5.1 GHz: <26 dBm (FCC), <23 dBm (CE/STR/MIC) 5.8 GHz: <26 dBm (FCC/STR), <14 dBm (CE)
--------------------------------	--

Bluetooth
Protocolo: Bluetooth 5.1
Frecuencia de funcionamiento: 2.400-2.4835 GHz
Potencia del transmisor (PIRE): <7.5 dBm

* Las frecuencias de 5.8 y 5.1 GHz están prohibidas en algunos países. En algunos países, la frecuencia de 5.1 GHz está permitida únicamente para uso en interiores.
** Los datos se prueban en un entorno sin obstáculos, para una variedad de situaciones típicas de intensidad de interferencia, sin garantía sobre la distancia de vuelo real, solo como referencia.

Este contenido puede modificarse sin notificación previa.