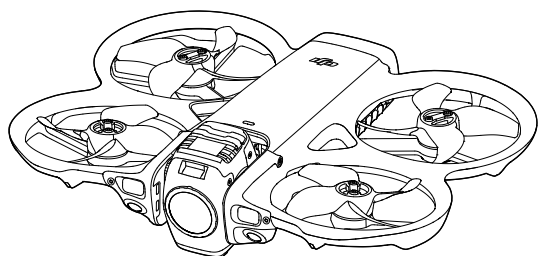


# dji AVATA 360

## ユーザーマニュアル

v1.0 2026.03





本書は、DJI の著作物であり、すべての権利は DJI に帰属します。DJI から別途許可されていない限り、本書の複製、譲渡、販売を行ったり、本書または本書の一部を使用、または他の人に使用を許可したりすることはできません。ユーザーは、本書とその内容を DJI 製品の操作に関する指示を参照する目的にのみ使用してください。本書を他の目的で使用しないでください。言語版によって相違がある場合には、英語版が優先されます。

### キーワードの検索

「バッテリー」や「取り付け」などのキーワードを検索することでトピックを探すことができます。Adobe Acrobat Reader を使用して本書をお読みの場合、Windows では Ctrl+F、Mac では Command+F を押して検索を開始できます。

### 任意のトピックに移動

目次の全トピック一覧が表示されます。トピックをクリックすると、そのセクションに移動します。

### 本書を印刷する

本書は高解像度印刷に対応しています。

# 本マニュアルの使用方法

## 凡例

△重要

💡ヒントとコツ

📖参考

## ご使用前にお読みください

DJI™は、チュートリアルビデオと次のドキュメントをご用意しています。

1. 『安全ガイドライン』
2. 『クイックスタートガイド』
3. 『ユーザーマニュアル』

すべてのチュートリアルビデオの視聴をお勧めします。初回使用前に、『安全に関するガイドライン』をお読みください。初めて使用する前に、必ず『クイックスタートガイド』を確認し、詳細について『ユーザーマニュアル』を参照してください。

## チュートリアルビデオ

以下のアドレスにアクセスするか QR コードをスキャンすると、チュートリアルビデオを視聴でき、製品の安全な使用方法を知ることができます：



<https://www.dji.com/avata-360/video>

## DJI Fly アプリのダウンロード

飛行中は、必ず DJI Fly アプリを使用してください。QR コードをスキャンして、最新版をダウンロードしてください。



- 💡 • ディスプレー一体型送信機は、DJI Fly アプリがインストール済みです。画面なしの送信機を使用する場合、DJI Fly アプリをモバイル端末にダウンロードする必要があります。
  - DJI Fly がサポートする Android および iOS のオペレーティングシステムのバージョンを確認するには、<https://www.dji.com/downloads/djiapp/dji-fly> を参照してください。
  - DJI Fly のインターフェースおよび機能は、ソフトウェアのバージョンが更新されると変わる場合があります。実際のユーザー体験は、使用するソフトウェアのバージョンによって異なります。
  - より安全にご使用いただくために、飛行中、このアプリに接続・ログインしていない場合は、飛行高度が 30 m、飛行範囲が 50 m に制限されます。
  - アプリのログインは 90 日間有効です。有効期限が切れたら、インターネットに接続して再度ログインしてください。
- 

## DJI Studio をダウンロード

動画編集用の DJI Studio をダウンロードするには、こちらをご覧ください。

<https://www.dji.com/downloads/softwares/dji-studio>

## DJI Assistant 2 のダウンロード

DJI Assistant™ 2（一般向けドローン用）のダウンロード先：

<https://www.dji.com/downloads/softwares/dji-assistant-2-consumer-drones-series>

- ⚠️ • この製品の動作環境温度は、-10°C~40°Cで、より大きな環境変動に耐えることのできるミリタリーグレードの分野での標準動作環境温度（-55°C~125°C）の条件を満たしていません。製品を適切に操作し、この製品の動作環境温度範囲の要件を満たしている分野に対してのみ実行してください。
-

# 目次

<b>本マニュアルの使用方法</b>	<b>3</b>
凡例	3
ご使用前にお読みください	3
チュートリアルビデオ	3
DJI Fly アプリのダウンロード	3
DJI Studio をダウンロード	4
DJI Assistant 2 のダウンロード	4
<b>1 製品の特徴</b>	<b>10</b>
1.1 初めのご使用にあたって	10
機体の準備	10
送信機の準備	11
DJI RC 2	11
ゴーグルとモーションコントローラーの準備	12
ゴーグルの電源を入れる	12
ゴーグルの装着	13
DJI RC Motion 3 の準備	14
アクティベーション	14
ファームウェアの更新	15
1.2 概要	15
機体	15
DJI RC 2 送信機	16
DJI Goggles N3	17
DJI RC Motion 3	17
<b>2 飛行の安全性</b>	<b>20</b>
2.1 飛行制限	20
GEO (Geospatial Environment Online) システム	20
飛行制限	20
飛行高度と距離制限	20
GEO 区域	21
GEO 区域のロック解除	22
2.2 飛行環境の条件	22
2.3 責任ある機体操作	23
2.4 フライト前チェックリスト	24
<b>3 飛行操作</b>	<b>26</b>
3.1 RC 制御	26
自動離陸	26

自動着陸	26
モーターの始動/停止	27
モーターの始動	27
モーターの停止	27
飛行中のモーター停止	27
機体の制御	28
離陸/着陸手順	29
写真と動画	29
インテリジェントフライトモード	30
フォーカストラック	30
クイックショット	34
パノラマ映像の再生	35
3.2 没入型モーションコントロール	35
飛行の基本	35
離陸、制動、着陸	37
前方と後方への飛行	37
機体の向き調整	38
機体を斜めに傾けて上昇または下降させる	39
ジンバルとカメラの操作	40
ヘッドトラッキング	40
簡単 ACRO	41
スライド	43
180°ドリフト	43
反転	43
ジュークローリング	44
写真と動画	44
フォーカストラック	44
注記	45
フォーカストラックの使用	46
パノラマ映像の再生	46
3.3 動画に関する提案とヒント	47
4 機体	49
4.1 フライトモード	49
4.2 機体ステータスインジケータ	50
4.3 RTH (ホーム帰還)	51
注記	52
アドバンスド RTH	53
発動方法	53
RTH 手順	54
RTH 設定	56

	ダイナミック ホームポイント	58
	着陸保護	58
4.4	検知システム	59
	注記	60
4.5	高度操縦支援システム (APAS)	61
	注記	62
	着陸保護	62
4.6	視覚アシスト	62
4.7	プロペラ	64
	プロペラの取り付け/取り外し	64
	注記	65
4.8	インテリジェント フライトバッテリー	66
	注記	66
	バッテリーの取り付け/取り外し	67
	バッテリーの使用	67
	バッテリーの充電	68
	充電器の使用	69
	充電ハブの使用	69
	バッテリー保護メカニズム	71
4.9	ジンバルとカメラ	72
	ジンバルに関する注記	73
	ジンバル角度	73
	ジンバルモード	74
	カメラに関する注記	74
4.10	映像の保存とエクスポート	75
	収納	75
	エクスポート	75
	パノラマ動画の編集	76
4.11	QuickTransfer	76
<b>5</b>	<b>送信機</b>	<b>79</b>
5.1	送信機の操作	79
	電源のオン/オフ	79
	バッテリーの充電	79
	ジンバルとカメラの操作	80
	フライトモードスイッチ	80
	飛行一時停止/RTH ボタン	80
5.2	送信機の LED	81
	ステータス LED	81
	バッテリー残量 LED	81
5.3	送信機のアラート	82

5.4	最適な伝送範囲	82
5.5	送信機のリンク	83
5.6	タッチ画面の操作	83
<b>6</b>	<b>ゴーグルとモーションコントローラー</b>	<b>86</b>
6.1	ゴーグルの操作	86
	ゴーグルのボタン	86
	メニューを開く	86
	AR カーソル	88
	カーソルの再センタリング	89
	メニューの操作	89
	ゴーグルの映像の保存とエクスポート	91
	映像の保存	91
	映像のエクスポート	92
	ライブビュー共有	92
	スマートフォンとの有線接続	92
	その他のゴーグルへの配信	92
6.2	モーションコントローラーの操作	93
	ボタン機能	93
	モーションコントローラーのアラート	94
	最適な伝送範囲	94
6.3	リンク作業	95
	DJI Fly アプリを使用したリンク作業（推奨）	95
	ボタンを使用したリンク作業	95
6.4	クリーニングとメンテナンス	96
<b>7</b>	<b>付録</b>	<b>99</b>
7.1	仕様	99
7.2	互換性	99
7.3	ファームウェア更新	99
7.4	フライトレコーダー	100
7.5	アフターサービス情報	100

## 製品の特徴

# 1 製品の特徴

## 1.1 初めてのご使用にあたって

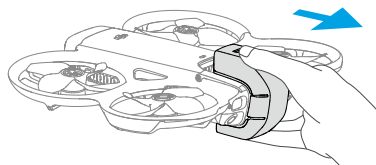
リンクをクリックするか、QR コードをスキャンしてチュートリアルビデオを視聴してください。



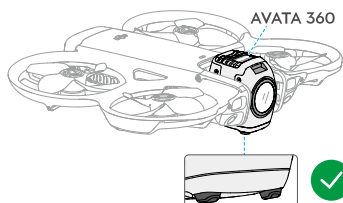
<https://www.dji.com/avata-360/video>

## 機体の準備

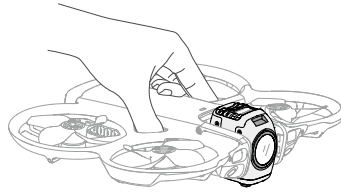
カメラからジンバル プロテクターを取り外します。



- ⚠️ インテリジェント フライトバッテリーを充電するには、DJI 充電器を使用することをお勧めします。詳細は、DJI 公式サイトをご覧ください。
- 機体を使用しないときは、ジンバル プロテクターを取り付けておくことをお勧めします。
- 機体を設置する際は、ジンバルがロックされていて、フットパッドが下を向いていることを確認してください。



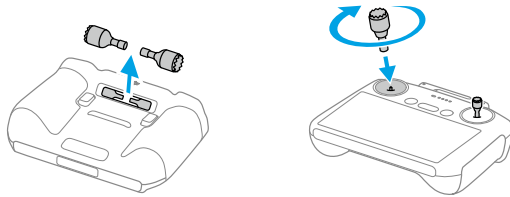
- 図に示すように機体を保持することをおすすめします。



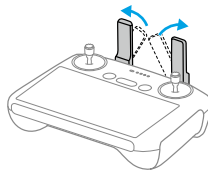
## 送信機の準備

### DJI RC 2

1. 操作スティックを収納スロットから取り外し、送信機に取り付けます。



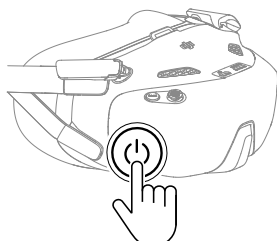
2. アンテナを展開します。



3. 初めて使用する場合、送信機のアクティベーションが必要です。アクティベーションする際は、インターネットへの接続が必要になります。電源ボタンを1回押した後、長押し押しして送信機の電源を入れます。画面の指示に従って、送信機をアクティベーションします。




## ゴーグルとモーションコントローラーの準備

### ゴーグルの電源を入れる

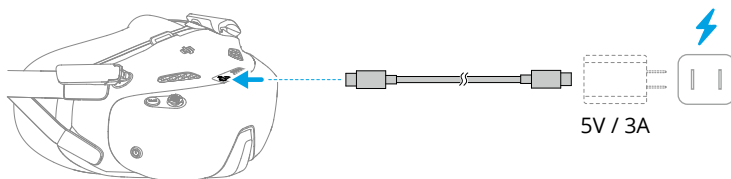


電源ボタンを 1 回押すと、現在のバッテリー残量を確認します。




ボタンを 1 回押し、次に 2 秒間長押しすると、ゴーグルの電源がオンまたはオフになります。

点滅パターン	バッテリー残量
 — 緑色に点灯	40~100%
 — 黄色に点灯	11~39%
 — 赤色に点灯	1~10%

バッテリー残量が少ない場合は、USB 充電器を使用して充電することをお勧めします。



下の表は、充電中のバッテリー残量を示しています：

点滅パターン	バッテリー残量
 — 黄色に点滅	1~39%
 — 緑色に点滅	40~99%
 — 緑色に点灯	100%

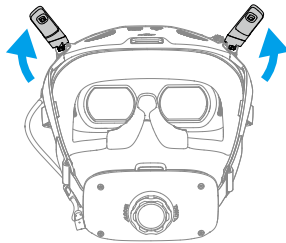
- ⚠️ ・ ゴーグルを使用すると、目視内 (VLOS) での飛行という要件は満たされません。いくつかの国と地域では、補助者を設け、空域や周辺に危険がないか監視してもらう必要があります。ゴーグルの使用時は現地の法律・規制に必ず従ってください。(日本

国内において屋外でゴーグルを使用しての飛行は目視外飛行になり、航空局からの飛行の許可・承認を取得する必要があります。)

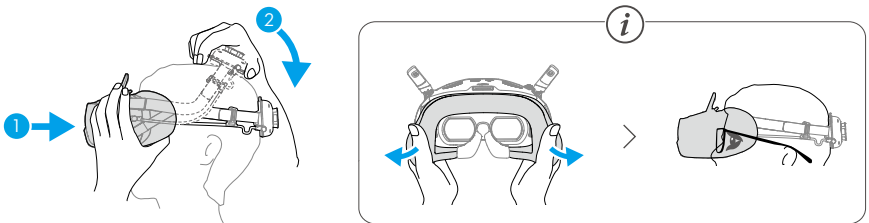
## ゴーグルの装着

- ⚠ ゴーグルを使用していない時は、損傷を防ぐために、アンテナを折りたたんでください。
- フォームパッド、バッテリー収納部の柔らかい面、その他のコンポーネントを、鋭利な物で引き裂いたり引っかいたりしないでください。
- 電源ケーブルは取り外しできません。電源ケーブルが破損しないように、電源ケーブルを無理に引っ張らないでください。

1. アンテナを展開します。



2. デバイスの電源を入れたら、ゴーグルを装着します。

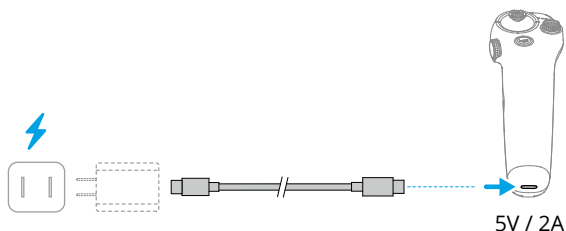


3. バッテリー収納部のヘッドバンド調整ノブを回して、ヘッドバンドの長さを調整します。



## DJI RC Motion 3 の準備

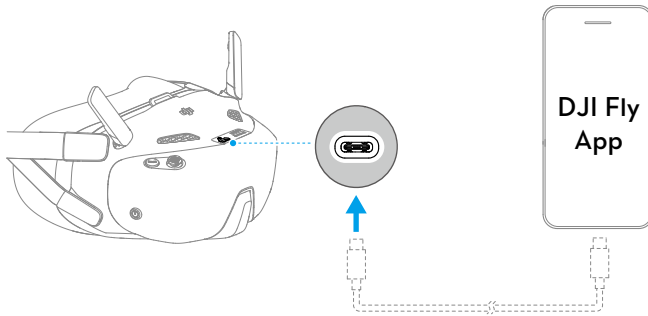
電源ボタンを1回押すと、現在のバッテリー残量を確認します。バッテリー残量が低下している場合、使用前に充電してください。



## アクティベーション

初めて使用する前に、機体をアクティベーションする必要があります。アクティベーションにはインターネット接続が必要です。

- 送信機：電源ボタンを1回押した後、長押しして、機体と送信機の電源をそれぞれ入れます。DJI Fly を起動し、画面の指示に従って機体をアクティベーションします。
- ゴーグル：電源ボタンを1回押した後、長押しして、機体、ゴーグル、モーションコントローラーの電源を入れます。適切なデータケーブルを使って、ゴーグルをモバイルデバイスに接続します。モバイル端末で DJI Fly を起動し、画面の指示に従って DJI 機器のアクティベーションを行います。モバイルデバイスを接続できない場合は、ゴーグルに表示されるプロンプトに従ってください。

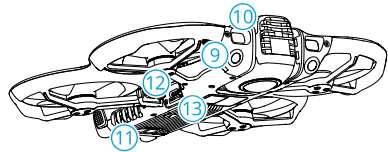
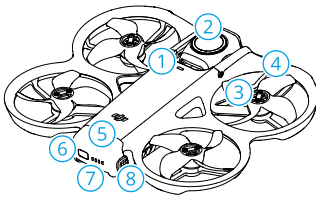


## ファームウェアの更新

ファームウェア更新が利用できる場合、DJI Fly にプロンプトが表示されます。プロンプトが表示されたら、ファームウェアを更新してください。更新をしないと、一部の機能が利用できないことがあります。

## 1.2 概要

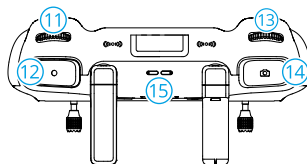
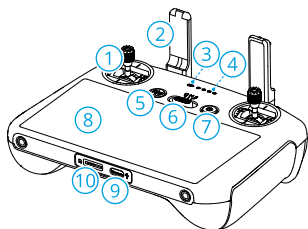
### 機体



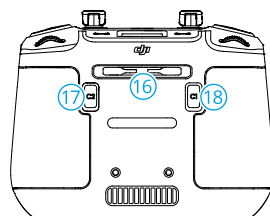
- |                       |                                 |
|-----------------------|---------------------------------|
| 1. 機体ステータスインジケータ      | 8. バッテリーバックル                    |
| 2. ジンバルとカメラ           | 9. 前方/下方ビジョンシステム                |
| 3. モーター               | 10. 前向き LiDAR <sup>[1]</sup>    |
| 4. プロペラ               | 11. 3D 赤外線検知システム <sup>[1]</sup> |
| 5. インテリジェント フライトバッテリー | 12. USB-C ポート                   |
| 6. 電源ボタン              | 13. microSD カードスロット             |
| 7. バッテリー残量 LED        |                                 |

[1] 3D 赤外線検知システムと前向き LiDAR は、クラス 1 レーザー製品に対する人間の視覚の安全基準を満たしています。

## DJI RC 2 送信機

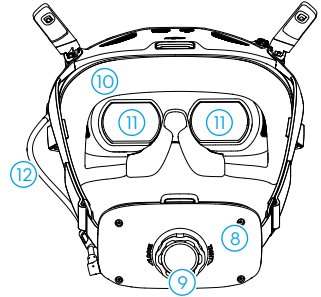
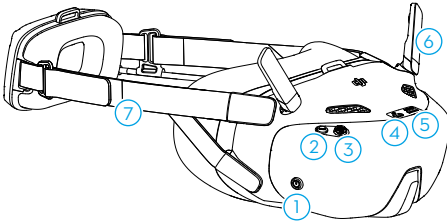


1. 操作スティック
2. アンテナ
3. ステータス LED
4. バッテリー残量 LED
5. 飛行一時停止 / RTH (Return-to-Home) ボタン
6. フライトモードスイッチ
7. 電源ボタン
8. タッチスクリーン
9. USB-C ポート
10. microSD カードスロット
11. ジンバルダイヤル
12. 録画ボタン
13. カメラ制御ダイヤル<sup>[1]</sup>
14. シャッターボタン
15. スピーカー
16. 操作スティック収納スロット
17. カスタムボタン C2<sup>[1]</sup>
18. カスタムボタン C1<sup>[1]</sup>



[1] ボタン機能を表示および設定するには、DJI Fly のカメラビューに移動し、\*\*\*> 制御 > ボタンのカスタマイズをタップします。

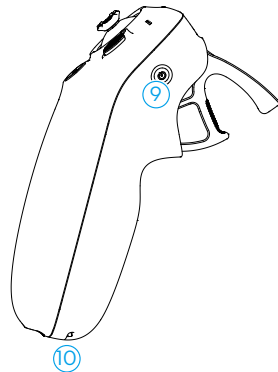
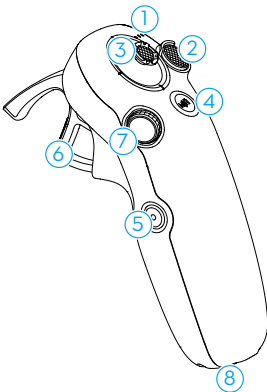
## DJI Goggles N3



- |                    |               |
|--------------------|---------------|
| 1. 電源ボタン           | 7. ヘッドバンド     |
| 2. 戻るボタン           | 8. バッテリー収納部   |
| 3. 5D ボタン          | 9. ヘッドバンド調整ノブ |
| 4. USB-C ポート       | 10. フォームパッド   |
| 5. microSD カードスロット | 11. レンズ       |
| 6. アンテナ            | 12. 電源ケーブル    |

- 💡 • ゴーグルをスマートフォンまたはパソコンに接続したとき、接続後にデバイスが応答しない場合は、ゴーグルのメニューに移動して**設定 > 詳細**を選択し、**OTG 有線接続モード**に入ります。接続してもデバイスがまだ反応しない場合、別のデータケーブルを使用してみてください。

## DJI RC Motion 3



1. バッテリー残量 LED
2. ロックボタン
3. ジョイスティック
4. モードボタン
5. シャッター／録画ボタン
6. アクセル
7. ダイヤル
8. USB-C ポート
9. 電源ボタン
10. ストラップ取付口

# 飛行安全性

## 2 飛行の安全性

飛行前の準備が完了したら、飛行技術を磨き、安全飛行の練習を行っておくことをお勧めします。以下の飛行要件と制限に従って、飛行に適したエリアを選択してください。飛行中は、現地の法律および規制を順守してください。本製品を安全に使用するために、飛行前に『安全ガイドライン』をお読みください。

### 2.1 飛行制限

#### GEO (Geospatial Environment Online) システム

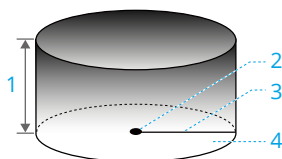
DJI GEO (Geospatial Environment Online) システムは、飛行の安全性と制限の更新に関する情報をリアルタイムで提供する、制限空域での UAV の飛行を防ぐグローバル情報システムです。例外的な状況では、制限エリアのロック解除を行い、飛行を許可することができます。飛行の前に、目的の飛行地域の現在の制限レベルに基づいてロック解除の要請を提出する必要があります。GEO システムは、現地の法律や規制に完全に準拠していません。ご自身の飛行の安全性に責任を負い、制限エリアでのロック解除を要求する前に、関連する法的および規制要件について地方自治体に相談する必要があります。GEO システムについての詳細は、次のサイト <https://fly-safe.dji.com> をご覧ください。

#### 飛行制限

安全上の理由から、初期状態では飛行制限が有効になっており、機体を安全に使用できるようになっています。飛行制限の高度と距離を設定できます。全地球測位衛星システム (GNSS) が使用可能な場合は、高度制限、距離制限、GEO 区域の機能が同時に働き、飛行安全性を管理します。GNSS が利用できない場合、高度のみ制限できます。

#### 飛行高度と距離制限

最大高度は機体の飛行高度を制限し、最大距離は機体のホームポイント周辺の飛行半径を制限します。飛行安全性向上のために、DJI Fly アプリでこれらの制限を変更できます。



1. 最大高度
2. ホームポイント（水平位置）
3. 最大距離
4. 離陸時の機体の高度

## 強い GNSS 信号

	飛行制限	DJI Fly アプリでのプロンプト
最大高度	機体の高度は、DJI Fly で設定された値を超えることはできません。	最大飛行高度に到達
最大距離	機体からホームポイントまでの直線距離は、DJI Fly で設定された最大飛行距離を超えることはできません。	最大飛行距離に到達しました。

## 弱い GNSS 信号

	飛行制限	DJI Fly アプリでのプロンプト
最大高度	<ul style="list-style-type: none"> <li>十分に明るい場合、高度は離陸地点から 30 m の高さに制限されます。</li> <li>明るさが不十分で 3D 赤外線検知システムが機能している場合、高度は地表 3 m の高度に制限されます。</li> <li>明るさが不十分で 3D 赤外線検知システムが機能していない場合、高度は離陸地点から 30 m の高さに制限されます。</li> </ul>	最大飛行高度に到達。
最大距離	制限なし	

- ⚠️
- 機体の電源を入れるたびに、GNSS 信号が強くなっている限り (GNSS 信号強度  $\geq 2$ )、高度制限は自動的に解除され、その後 GNSS 信号が弱くなっても制限は有効になりません。
  - 機体が慣性によって設定された飛行範囲を超えて飛行した場合、機体を操縦することはできますが、それ以上遠くに飛ばすことはできません。

## GEO 区域

DJI GEO システムは、安全な飛行場所を指定し、個々の飛行のリスクレベルと安全に関する注意、および制限空域情報を提供します。すべての飛行制限エリアは GEO 区域と呼ばれ、さらに制限区域、承認区域、警告区域、強化警告区域、高度制限区域に分けられます。DJI Fly では、これらの情報をリアルタイムで表示できます。GEO 区域には、空港、大規模なイベントの会場、公衆衛生上の緊急事態 (山火事など) が発生した地域、原子力発電所、刑務所、国有財産、軍事施設がありますが、これらに限定されません。デフォルトでは、GEO システムは、

安全またはセキュリティ上の懸念につながる可能性のある区域への離陸または区域内での飛行を制限します。世界中の GEO 区域に関する包括的な情報を含む GEO 区域マップは、DJI 公式サイトにあります：<https://fly-safe.dji.com/nfz/nfz-query>。

## GEO 区域のロック解除

**セルフロック解除**は承認区域でのロック解除を目的としています。セルフロック解除を完了するには、安全飛行に関する DJI FlySafe のウェブサイト <https://fly-safe.dji.com> からロック解除申請を送信する必要があります。ロック解除申請が認証されると、DJI Fly アプリからライセンスロック解除を同期できます。該当区域のロックを解除するには、認証された承認区域内で機体を直接離陸または飛行して、DJI Fly のプロンプトに従って該当区域のロックを解除します。

**カスタムロック解除**は、特別な要件を持つユーザー向けに用意されています。ユーザーによって定義されたカスタム飛行エリアを指定し、さまざまなユーザーのニーズにあわせた個別の飛行許可書を提供します。このロック解除オプションは、すべての国と地域で利用でき、安全飛行に関する DJI FlySafe ウェブサイト <https://fly-safe.dji.com> から申請できます。

## 2.2 飛行環境の条件

1. 強風、雪、雨、霧などの悪天候での飛行は避けてください。
2. 飛行は周囲が開けた場所でのみ行ってください。高い建物や巨大な金属製の建造物は、機体に搭載されているコンパスや GNSS システムの精度に影響を及ぼす場合があります。離陸後、飛行を継続する前に、ホームポイントが更新されたという音声プロンプトの通知があったことを確認してください。機体が建物の近くで離陸した場合、ホームポイントの精度は保証されません。この場合、自動 RTH 中、機体の現在位置に細心の注意を払ってください。機体がホームポイントに接近したら、自動 RTH をキャンセルし、機体を手動でコントロールして、適切な場所に機体を着陸させることを推奨します。
3. 機体は、目視内 (VLOS) でのみ飛行させてください。GNSS 信号を遮る山や木を避けて飛行してください。目視外飛行 (BVLOS) は、機体の性能、操縦者の知識と技能、運航の安全管理が、BVLOS に関する現地の規制に適合している場合に限り、実施することができません。障害物、人混み、樹木、水域を避けてください。安全上の理由から、空港、高速道路、鉄道の駅、鉄道の線路、市街地、その他の要注意エリアの近くでは、現地の規則による許可や承認がない限り、機体を飛行させないでください。送信機と機体の間に障害物がなく、通信の干渉が発生しないようにしてください。
4. GNSS 信号が弱い場合は、周囲が明るく視界が良好な環境で機体を飛ばしてください。ビジョンシステムは、周囲の明るさが不十分な場合、正しく機能しない場合があります。機体は日中のみ飛行させてください。

5. 高レベルの電磁波を発生する送電線、基地局、変電所、放送用電波塔などのあるエリアを避け、電磁干渉を最小限に抑えてください。
6. 高い高度で飛行する場合、機体とそのバッテリーの性能が制限されます。慎重に飛行してください。認可を受けた高度を超えて飛行しないでください。
7. 機体の制動距離は飛行高度により影響されます。高度が高いほど、制動距離が長くなります。高高度で飛行する際は、十分な制動距離を確保し、飛行の安全を確保してください。
8. 南極圏、北極圏で機体の GNSS を使用することはできません。代わりにビジョンシステムを使用してください。
9. 車、船、飛行機などの動いている物体から離陸させないでください。
10. 単色（全体が同一色）の表面や、車の屋根など反射の強い表面から離陸させないでください。
11. 砂漠や砂浜から離陸する際は、機体に砂が入らないように気を付けてください。
12. 発火や爆発の危険性のある場所で、機体进行操作しないでください。
13. 機体および関連デバイスは乾燥した環境で使用してください。
14. 次の環境では機体および関連機器を使用しないでください：事故現場、火災、爆発、洪水、津波、雪崩、地すべり、地震、ほこりや砂嵐が発生する地域。動作中は、塩水の飛沫やカビにさらされないように注意してください。
15. 鳥の群れ付近で機体进行操作しないでください。

## 2.3 責任ある機体操作

深刻な怪我や物的損害を回避するため、以下の規則を順守してください。

1. 麻酔、飲酒、服薬などの影響がないこと、めまい、疲労、吐き気などの症状がなく、機体を安全に操作する能力があることを確認してください。
2. 着陸後、まず機体の電源を落としてから送信機の電源を切ります。
3. 建物、人体、動物に危険なペイロードを落下させたり、それらに向けて打ち上げ、発射したりしないでください。人的障害や物的損害が生じるおそれがあります。
4. 墜落した機体、または偶発的な損傷を受けた機体、または状態の悪い機体を使用しないでください。
5. 必ずトレーニングを十分に行い、緊急時または事故が発生した場合の緊急時対応計画を作成してください。
6. 必ず飛行計画を立ててください。機体を無謀に飛行させないでください。
7. カメラを使用するときは、他者のプライバシーを尊重してください。現地のプライバシー法規制と道徳的規準を必ず順守してください。
8. 一般的な個人使用以外の理由で本製品を使用しないでください。

9. 本製品を、スパイ行為、軍事運用、不正捜査など、違法または不適切な目的のために使用しないでください。
10. 本製品を中傷、虐待、嫌がらせ、ストーキング行為、脅迫、または他者のプライバシーの侵害や肖像権の侵害など法的権利を侵す行為に使用しないでください。
11. 他人の私有地に侵入しないでください。

## 2.4 フライト前チェックリスト


1. 機体から保護部品を取り外します。
2. インテリジェント フライトバッテリーおよびプロペラがしっかり取り付けられていることを確認してください。
3. 送信機、モバイル端末、インテリジェント フライトバッテリーが完全に充電されていることを確認してください。
4. microSD カードスロットカバーがしっかり閉じていることを確認して、映像内に映り込まないようにしてください。
5. ジンバルとカメラが正常に機能することを確認してください。
6. モーターの動きを妨げるものがなく、モーターが正常に機能することを確認してください。
7. すべてのカメラレンズとセンサーに汚れがないことを確認してください。汚れやほこり、水滴などが付着している場合は、レンズクロスで拭き取ってください。
8. 認証されていないアクセサリや外部デバイスは、製品の損傷や安全上の危険につながる可能性があるため、取り付けしないでください。
9. 障害物回避アクションが DJI Fly またはゴーグル（使用している場合）で設定されていること、**最大高度**、**最大距離**、**オート RTH 高度**のすべてが現地の法律や規制に従って適切に設定されていることを確認してください。

## 飛行操作

---


## 3 飛行操作

機体は、ニーズに合わせた複数の操作方式をサポートし、さまざまなシナリオに対応します。飛行の前に、各制御方法の注意事項や使用方法をよく確認してください。




- 
-  • 飛行中の機体には触れないでください。飛行中に接触すると、機体がドリフトして衝突が発生する可能性があります。
- 衝突したり、強い衝撃を受けたり、激しく揺れたりした直後は、機体を飛行させないでください。機体は安定した飛行ができない可能性があります。
  - 離着陸時にジンバルが自動的に回転し、それに伴ってカメラビューが変化します。この過程で一時的に映像がカクつくことがありますが、これは正常な動作です。
- 

### 3.1 RC 制御

#### 自動離陸

1. DJI Fly を起動して、カメラビューに入ります。
2. フライト前チェックリストの手順をすべて完了します。
3.  をタップします。安全に離陸できる状態である場合は、ボタンを長押しして確定します。
4. 機体は離陸し、地上でホバリングします。

#### 自動着陸

1. 安全に着陸できる状態である場合は、 をタップし、次に  を長押しして確定します。
2.  をタップすると、自動着陸をキャンセルできます。
3. 下方ビジョンシステムの動作が正常であれば着陸保護が有効化されます。
4. 着陸後、モーターは自動で停止します。

- 
-  • 着陸に適切な場所を選択してください。
-

## モーターの始動/停止

### モーターの始動

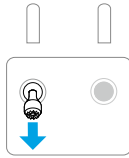
以下に示すように、コンビネーションスティック コマンド（CSC）のいずれかを実行して、モーターを始動させます。モーターの回転が始まったら、両方のスティックを同時に放します。



### モーターの停止

以下の2つの方法でモーターを停止できます。

**方法1：**機体が着陸したら、モーターが停止するまで、スロットルスティックを下方に倒し続けます。



**方法2：**機体が着陸したら、以下に示すように、モーターが停止するまで、いずれかのCSCを実行します。



### 飛行中のモーター停止

⚠️ • 飛行中にモーターが停止すると、機体は墜落します。

DJI Fly アプリの**プロペラ緊急停止**のデフォルト設定は、**緊急時のみ**です。つまり、機体が衝突する、モーターが失速する、機体が空中でローリングする、機体が制御不能になり急上昇/急

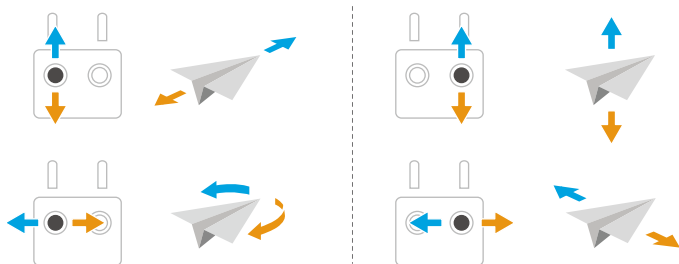
下降するなどの緊急事態を機体が発出した場合にのみ、モーターを飛行中に停止できます。飛行中にモーターを停止させるには、モーターの始動と同じ CSC を実行します。モーターを停止する場合は、CSC コマンドを実行している間、操作スティックを 2 秒間倒し続ける必要があります。**プロペラ緊急停止**はアプリで**随時**変更できます。このオプションは注意して使用してください。

## 機体の制御

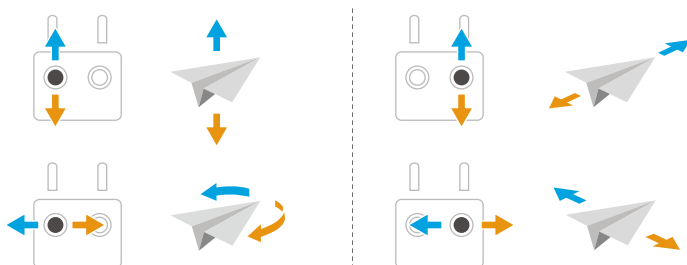
送信機の操作スティックを使用して、機体の動きを制御します。以下に示すように、操作スティックは、モード 1、モード 2、モード 3 で操作できます。

送信機のデフォルトの制御モードは、モード 2 です。本マニュアルでは、操作スティックの使用方法を説明するために例としてモード 2 を使用しています。スティックが中央位置から離れるほど、機体の移動速度が速くなります。

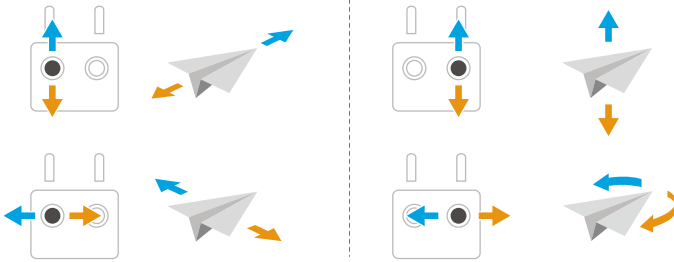
### モード 1



### モード 2



## モード 3



## 離陸 / 着陸手順

- ⚠️ • 機体を手のひらから離陸させたり、機体を手で持った状態で離陸させないでください。
- 送信機を飛行モニターとして使用しているとき、照度が明るすぎたり暗すぎたりする場合は、機体进行操作しないでください。画面が見づらくならないよう、ディスプレイの明るさや画面への直射日光の量を正しく調整する責任があります。

- フライト前チェックリストの目的は、操縦者が安全に飛行することにあります。各飛行前に、フライト前チェックリストをすべて確認してください。
- ジンバルをロックし、フットパッドが下向きになっていることを確認してください。見晴らしのよい平らな場所に、機体の後面がユーザーの方を向くようにして機体を置きます。付属の折りたたみ式ランディングパッドを使用することをおすすめします。
- 送信機と機体の電源を入れます。
- DJI Fly を起動して、カメラビューに入ります。
- 機体の自己診断が完了するまで待ちます。DJI Fly に異常な警告が表示されない場合は、モーターを始動できます。
- スロットルスティックをゆっくり上に倒して、離陸させます。
- 着陸するには、平らな地表面上でホバリングし、スロットルスティックを下に倒して下降させます。
- 着陸後、モーターが停止するまでスロットルを下方方向に倒し続けます。
- 先に機体の電源を切り、送信機の電源を切ります。

## 写真と動画

DJI Fly アプリ右側の撮影モードアイコンをタップして、レンズモードを切り替えます。切り替え中はジンバルが自動的に回転します。

- 🔦 シングルレンズモードでは、動画撮影のみがサポートされています。
  - ・ 離陸前の撮影はサポートしていません。
- 

送信機のシャッター／録画ボタン、または DJI Fly を押すと、写真を撮影したり、録画を開始／停止したりできます。

360°モードで：

- ・ 送信機の左ダイヤルを回転させると、映像を上下に移動できます。
  - ・ 右ダイヤルを回転させると、連続的にズームさせて、FOV を調整できます。アプリ画面右側のアイコンをタップすると、ズームレベルを切り替えることもできます。また、アイコンを長押ししてドラッグすると、ズームできます。視野角が下向きで、ズームが最大の FOV に設定されている場合、画面にはアステロイドビューが表示されます。
  - ・ C1 ボタンを押しながら右ダイヤルを回転させると、表示のロールを制御できます。
- 

🔦 この機能を別のボタンに割り当てるには、DJI Fly の設定内のコントロールページに移動し、**ボタンのカスタマイズ**をタップすると、設定を行うことができます。

---

## インテリジェントフライトモード



以下のリンクをクリックするか、QR コードをスキャンして、チュートリアルビデオを視聴してください。



<https://www.dji.com/avata-360/video>

---

⚠ インテリジェント フライトモードは、360°モードでのみ使用できます。

---

## フォーカストラック

🔦 フォーカストラックを有効にすると、FOV は 104°に固定されます。

---

## スポットライト

スポットライトには 2 つのモードがあります。標準モードとフリーモードです。

- ・ 標準：機体の機首は常に被写体のほうを向きます。

- **Free (フリー)**：カメラ映像は、機体の機首を被写体に向けることなく、被写体にフォーカスし続けます。

フリーモードでは、実際に記録された映像が画面左下に表示されます。メイン画面には機体の機首前方の映像が表示され、被写体の方向と距離が示されます。被写体とは適度な距離を保つことをおすすめします。

DJI Fly の障害物回避アクションが**迂回**または**ブレーキ**のいずれかに設定されていたとしても、ビジョンシステムが正常に動作している場合、障害物が検知されると、機体は迂回またはブレーキをかけます。

**⚠** スポーツモードでは障害物回避が無効になります。

有効な被写体：

- 静止している被写体
- 動く被写体（車両、船舶、人物に限ります）

## POI (ポイント オブ インタレスト)

機体は被写体を中心に旋回します。

機体はビジョンシステムが正常に動作している場合、フライトモードや DJI Fly の障害物回避アクションの設定に関係なく、障害物を迂回します。

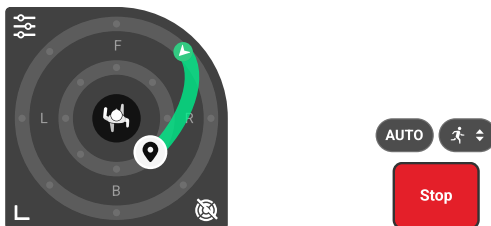
有効な被写体：


- 静止している被写体
- 動く被写体（車両、船舶、人物に限ります）

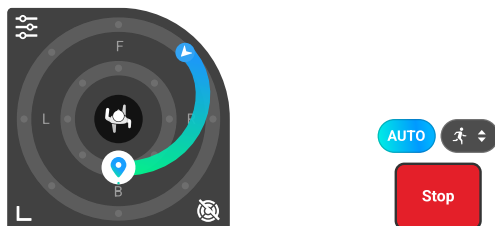
## アクティブトラック

機体は手動および自動カメラワークモードで被写体を追尾します。

- **手動**：トレースホイールをタップするかスライドして追尾方向を変更すると、機体は現在位置 **📍** から生成された軌道に沿って選択された追尾方向 **👉** へ自動的に飛行し、追尾を継続します。ユーザーは操作スティックを使用して、追跡方向、高さ、距離を手動で調整することもできます。アプリで追跡パラメーターを設定するには、フォーカストラック設定アイコン **👁** をタップします。



- 自動カメラワーク：自動カメラワークを有効または無効にするには、AUTO アイコン  をタップします。機体は飛行環境に基づいて、被写体を追跡するために飛行経路を継続的に調整します。




- ⚠️ 自動カメラワークモードでは、機体はアプリのデフォルトの追跡パラメーターを使用して被写体を追跡します。カスタムフォーカストラック設定は適用されません。飛行環境に注意を払い、安全に飛行してください。
- 操作スティックを動かすかトレースホイールを操作すると、機体は自動カメラワークモードを終了します。

機体はビジョンシステムが正常に動作している場合、フライトモードや DJI Fly の障害物回避アクションの設定に関係なく、障害物を迂回します。

有効な被写体：

動く被写体（車両、船舶、人物に限ります）。自動モードは車両と人物のみ対応します。


被写体が人物の場合、機体は異なる撮影シーンを自動的に検出できます。ユーザーは撮影シーンアイコン  をタップして、撮影シーンを手動で切り替えることもできます。選択したシーンに応じて、機体は対応する追跡パラメーターを適用します。

アクティブトラックでは、機体と被写体間のサポートされる距離と高さの範囲は以下に記載されています。

被写体	人物	車両/ボート
水平距離	3~20 m	4~50 m
高度	0.5~20 m	0.5~50 m



- ⚠️ アクティブトラック開始時、距離と高度が上記範囲外の場合は、機体は対応する距離と高度の範囲まで飛行します。
- 移動する被写体の速度は 16 m/秒を超えないようにしてください。これを超えると、機体が正しくトラッキングできない場合があります。


## 注記

- ⚠ • 機体は、人、動物、車両といった、動きのある被写体を避けることができません。フォーカストラックを使用する場合、周囲の環境に注意を払ってください。
- 小さく細い物体（木の枝、送電線など）、透明な物体（水やガラスなど）またはモノクロの表面（白い壁など）がある場所では、フォーカストラックを使用しないでください。
- 緊急事態が発生した場合に備え、送信機の飛行一時停止ボタンを押せるよう、または DJI Fly で  をタップして機体を手動で操作できるようにしておいてください。
- 以下のような状況でフォーカストラックを実行する場合には、特に注意してください。
  - 追尾している対象が水平ではない面上で動いている。
  - 追尾している対象が移動中に形を大きく変える。
  - 追尾している対象を長時間にわたって見ることができない。
  - 追尾している対象が、雪に覆われた地域や砂漠など、大きな単色の区域にいる場合。
  - 追尾している対象がその周囲環境と同様な色またはパターンである。
  - 明るさが非常に暗い（5 ルクス未満）、または非常に明るい（100,000 ルクス超）場合。
- フォーカストラックの使用に際しては、地域のプライバシー法令に必ず従ってください。
- 車両、ボート、人々（子供を除く）のみを追跡することを推奨します。他の対象を追跡する場合は、注意して飛行してください。
- 対応する動きのある被写体とは、車や小型・中型のボートなどです。遠隔操作のモデルカーやボートを追跡しないでください。
- 追尾対象が他の対象に近づくと、追跡対象が誤ってもう一方の対象に切り替わってしまう可能性があります。

## フォーカストラックの使用

フォーカストラックを有効にする前に、飛行環境が開けた場所で障害物がないこと、および周囲の照度が十分であることを確認してください。

カメラビューの左側のフォーカストラックアイコン  をタップするか、画面上の被写体を選択してフォーカストラックを有効にしてください。有効にした後、フォーカストラックアイコン  をもう 1 回タップすると終了できます。

 使用中、送信機の飛行一時停止ボタンを押すと、被写体の選択をキャンセルできます。

## クイックショット




クイックショットには、複数の撮影モードがあります。機体では、選択した撮影モードに従って自動で録画し、短い動画を生成します。

### 注記

---

- ⚠️ • ブレーマンを使用する際は、十分な空間を確保してください。機体の周囲は半径 30 m 以上、上空は 10 m 以上のスペースが必要です。
  - クイックショットは、建物などの障害物がない場所で使用してください。飛行経路に人物、動物、その他の障害物がないことを必ず確認してください。
  - 常に機体周辺の物体に注意し、送信機を使用して機体の衝突や機体への障害物を回避してください。
  - 次の状況ではクイックショットを使用しないでください。
    - 被写体が長時間遮られているか目視外にある場合。
    - 被写体が、雪に覆われた地域や砂漠など、大きな単色の区域にいる場合。
    - 被写体の色や模様が周囲と似ている場合。
    - 被写体が空中にある場合。
    - 被写体が速く動いている場合。
    - 明るさが非常に暗い（5 ルクス未満）、または非常に明るい（100,000 ルクス超）場合。
  - 建物の近くや GNSS 信号が弱い場所でクイックショットを使用しないでください。そのような場合は、飛行経路が不安定になります。
  - クイックショットを使用する場合は、必ず現地のプライバシー法令に従ってください。
- 

### クイックショットの使用

1. カメラビュー右側の撮影モードアイコンをタップして、[クイックショット]  を選択します。
2. サブモードを選択し、+アイコンをタップするか、または画面上をドラッグして被写体を選択します。  をタップすると撮影を始めることができます。航空機は、選択したオプションに従って事前に設定された飛行動作を実行しながら映像を記録し、その後、動画を生成します。録画が終了すると、機体は元の位置に飛行して戻ります。
3.  をタップするか、送信機の飛行一時停止ボタンを 1 回押します。機体はすぐにクイックショットを終了しホバリングします。

## パノラマ映像の再生

DJI Fly で [アルバム] に入ります。「🌐」のマークがあるファイルはパノラマ映像です。

映像を再生する際は、デフォルトで元の飛行ビューが表示されます。再生中は、画面をスワイプして自由にビューを調整できます。

## 3.2 没入型モーションコントロール

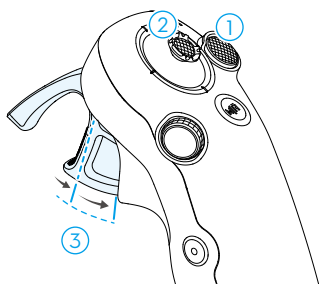
以下の手順は、ユーザーが機体を適切に操作するのに役立ちます。

1. 各飛行前に、フライト前チェックリストをすべて確認してください。
2. ジンバルをロックし、フットパッドが下向きになっていることを確認してください。見晴らしのよい平らな場所に、機体の後面がユーザーの方を向くようにして機体を置きます。付属の折りたたみ式ランディングパッドを使用することをおすすめします。
3. ゴーグル、送信機、機体の電源を入れます。
4. 機体ステータスインジケーターがゆっくりと緑色に点滅するまで待ち、ゴーグルを装着します。
5. モーターを始動します。
6. ゴーグルの飛行ライブビューをチェックして、警告プロンプトがなく、GNSS 信号が強いことを確認します。
7. ロックボタンを 2 回押すと機体のモーターが起動し、長押しすると機体が離陸します。機体は約 1.2 m まで上昇し、ホバリングします。
8. 機体がホバリング中にロックボタンを長押しすると、機体が自動着陸して、モーターが停止します。
9. 機体、ゴーグル、送信機の電源を切ります。

## 飛行の基本

- ☀️ • 初めて飛行する前に、ゴーグル内のチュートリアルガイドを視聴することをお勧めします。**設定 > 制御 > Motion Controller Flight Tutorial (モーションコントローラーの飛行チュートリアル)** に進みます。

DJI RC Motion 3 のロックボタン、ジョイスティック、アクセルを使用して機体を操作します。



1. ロックボタンを使用して、機体の離陸、着陸、およびブレーキを制御します。
2. ジョイスティックを動かすと、機体の上昇、下降、水平方向の左または右に動きます\*。
3. アクセルを操作するときの圧力は 2 段階あります。最初と 2 番目の停止位置の中間の位置で軽く引くと、一時停止をはっきりと感ずることができます。アクセルをさまざまな停止位置で操作し、機体のさまざまな操作を制御します。

\* 簡単 ACRO が有効でない場合、または簡単 ACRO 操作でスライドが選択されている場合。


	<p>アクセルを操作しないと、機体はホバリングします。</p>
	<p>アクセルを最初の停止位置まで軽く引くと、モーションコントローラーを左右に垂直に傾けて機体の向きを調整することができます。 このとき、機体が前方に飛行しないことに注意してください。</p>
	<p>アクセルを 2 番目の停止位置まで引くと、機体がゴーグルの円の方向に飛行します。</p>


## 離陸、制動、着陸

**離陸:** ロックボタンを 2 回押すと機体のモーターが始動し、もう一度ボタンを長押しすると機体が離陸します。機体は約 1.2 m まで上昇し、ホバリングします。

**制動:** 飛行中にロックボタンを押すと、機体の動作にブレーキがかかり、その場でホバリングします。再度押すと飛行制御を再開します。

**着陸:** 機体がホバリング中にロックボタンを長押しすると、機体が自動着陸してモーターが停止します。

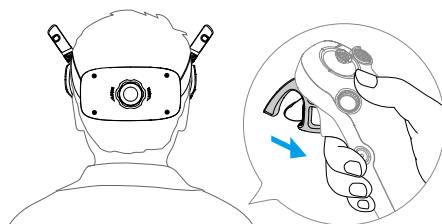
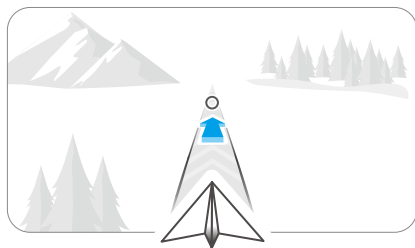
- 
-  • ロックボタンを 2 回押して機体のモーターが起動したら、ジョイスティックをゆっくりと上に倒して機体を離陸させます。
- 簡単 ACRO が無効の場合、機体が着陸位置まで飛行したら、ジョイスティックを軽く下方に押すと着陸します。着陸後、ジョイスティックを下に倒した状態のままにすると、モーターが停止します。

- 
-  • 飛行中に緊急事態（衝突や機体の制御不能など）が発生した場合、ロックボタンを 4 回押すと飛行中のモーター停止が作動し、機体のモーターを直ちに停止できます。**飛行中モーター停止機能を使用すると機体が墜落します。慎重に操作してください。**
- モーションコントローラー使用時の飛行安全性を確保するため、ゴーグルを操作する前にロックボタンを一度押してブレーキをかけて、ホバリングさせてください。これを行わない場合、安全性のリスクが高まり、機体が制御できなくなったり、周囲の人の怪我を誘発する要因となります。
- 

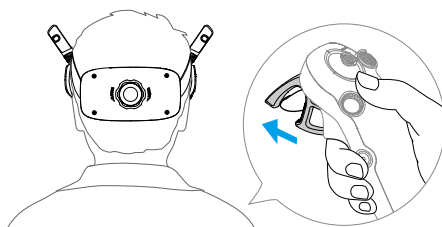
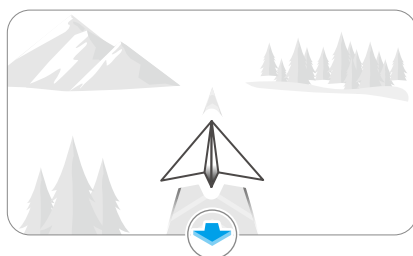
## 前方と後方への飛行

モーションコントローラーのアクセルを押すか、または押し込むと、前方または後方に飛行します。アクセルを押すか、または押し込むと、より大きな圧力がかかります。離すと停止して、ホバリングします。

アクセルを 2 番目の停止位置まで引くと、機体がゴーグルの円の方向に飛行します。



アクセルを前方に押すと、機体は後方に飛行します。



## 機体の向き調整

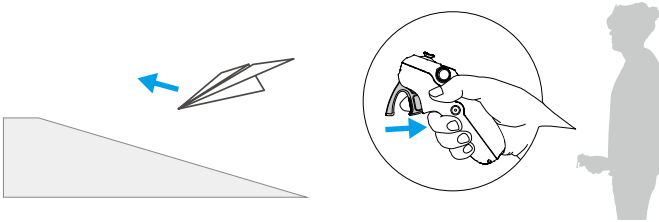
アクセルを軽く最初の停止位置まで引くと同時に、モーションコントローラーの上部をいずれかの方向に傾けると、機体が回転します。モーションコントローラーの傾斜角が大きくなるほ

ど、機体の回転は速くなります。ゴーグル内の画面に表示されるサークル（円）が左右に動き、それに応じて飛行ライブビューも変化します。

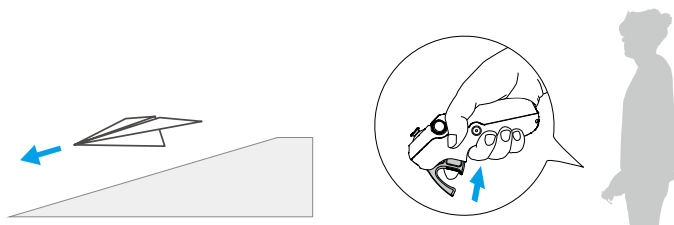


## 機体を斜めに傾けて上昇または下降させる

機体を上向きに飛行させる必要がある場合は、アクセルを 2 番目の停止位置まで引くと同時に、モーションコントローラーを上方に傾けます。



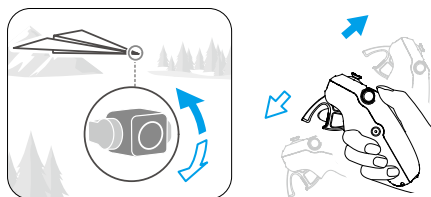
機体を下向きに飛行させる必要がある場合は、アクセルを 2 番目の停止位置まで引くと同時に、モーションコントローラーを下方に傾けます。



## ジンバルとカメラの操作

飛行中、またはアクセルを離して機体がホバリングしている場合：

- シングルレンズモード：ジンバルのチルトを制御するにはモーションコントローラーを上下に傾けます。




- 360°モード：モーションコントローラーを上下に傾けると、それに応じてカメラビューが動きます。

ゴーグル内のサークルは上下に動き、それに応じて飛行ライブビューも変化します。

- 
- ⚠️ 離陸前、またはロックボタンを使用して機体をホバリングさせる場合、ジンバル/ビューの傾きは制御できません。
  - RTH および着陸（2 m 以上）の際は、モーションコントローラーのダイヤルを回転させると、ビューを傾けることができます。
- 

## ヘッドトラッキング

飛行ライブビューからショートカットメニューを開き、 をクリックしてヘッドトラッキングを有効にします。

### 360°モード

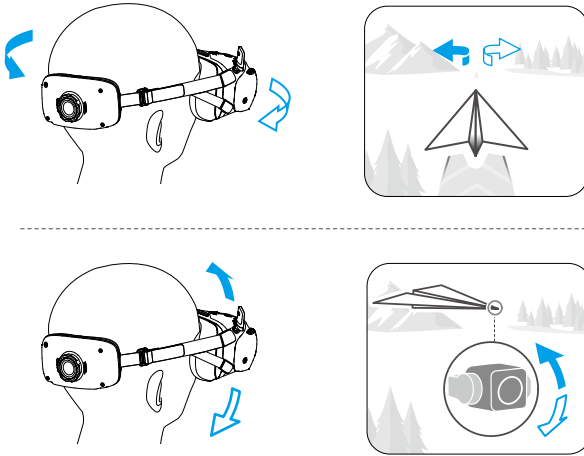
ヘッドトラッキングを有効にすると、飛行方向に影響を与えることなく、カメラビューが頭の動きに合わせて動きます。この時点でも、モーションコントローラーを使用して飛行方向を制御できます。

飛行方向が頭の向きと一致しない場合、画面左上にビジョンアシストが自動的に表示され、飛行方向の映像が表示されます。Googleのディスプレイ設定で調整できます。

## シングルレンズモード

ヘッドトラッキングを有効にすると、フライト中の頭部の動きで機体の水平方向とジンバルのチルトを制御できます。

ヘッドトラッキングモードに入ると、モーションコントローラーはジンバルの傾きを制御できなくなり、機体の制御のみを行うことができます。アクセルを操作しなくても、モーションコントローラーを傾げることで機体の向きを制御できます。




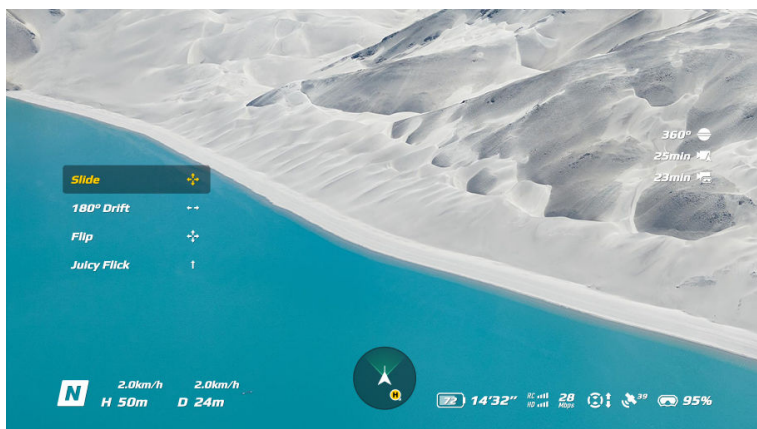
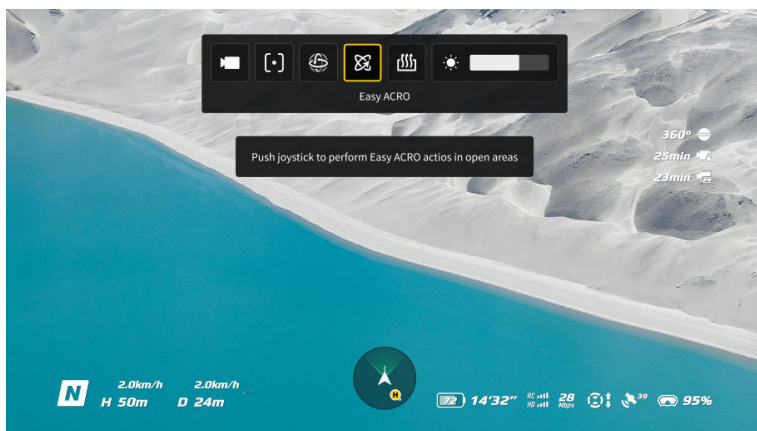
## 簡単 ACRO

モーションコントローラーを使用して機体やカメラビューを制御し、フリップや 180°ドリフトなどの簡単 ACRO 動作を実行します。

- ⚠️ • 周囲に注意し、近くに障害物がないことを確認してから、簡単 ACRO の動作を実行してください。
  - 簡単 ACRO は以下の状況では使用できません：
    - ◆ 機体が離陸中、ホバリング中、着陸中、または帰還中
    - ◆ 測位性能が低い（GNSS とビジョンシステムが利用できない）
    - ◆ 機体が制限区域や高度制限区域のバッファゾーンにいる、または最大飛行距離に近づいている
- 
- 💡 • 簡単 ACRO 中はズームを調整できず、FOV は簡単 ACRO を有効にした時点の状態のまま維持されます。

- 以下の状況では、簡単 ACRO を有効にすることはできません：
  - ◆ 録画中。
  - ◆ ヘッドトラッキングが有効な場合。
  - ◆ フォーカストラックが有効な場合。
  - ◆ DJI FPV 送信機 3 と併用する場合。

1. ショートカットメニューを開き、 を選択します。機体は簡単 ACRO モードに入ります。ゴーグルのライブビューの左側に選択した動作が表示されます。



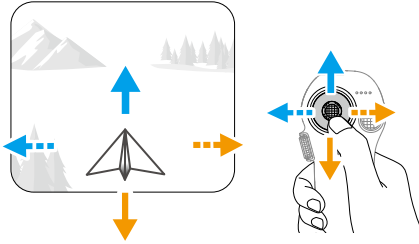
2. モーションコントローラーのダイヤルを使用して、簡単 ACRO アクションを切り替えます。

3. 簡単 ACRO が有効になっている場合、ジョイスティックを動かして、以下のようなさまざまな簡単 ACRO 動作を実行します。

## スライド

ジョイスティックを上下に押すと、機体の上昇または下降します。

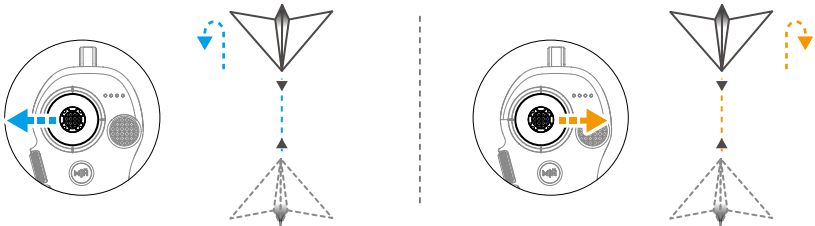
ジョイスティックを左右に押すと、機体が水平方向の左右に動きます。



## 180°ドリフト

ジョイスティックを左右に押すと、機体を左右に 180°ドリフトさせることができます。

この動作モードでは、ジョイスティックを上下に押しても機体は反応しません。



## 反転

ジョイスティックを一度上下にプッシュすると、カメラビューには前方または後方へのフリップ効果が表示されますが、機体はフリップしません。

ジョイスティックを一度左右にプッシュすると、カメラビューには左または右のフリップ効果が表示されますが、機体はフリップしません。

## ジュークロール

ジョイスティックを一度上にプッシュすると、機体が回転し、カメラビューにはジュークロール効果が表示されます。

## 写真と動画

ゴーグルでカメラ設定パネルを開き、レンズモードを切り替えます。切り替え中はジンバルが自動的に回転します。

---

- 🔦 • シングルレンズモードでは、動画撮影のみがサポートされています。
  - 離陸前の撮影はサポートしていません。
- 

シャッター／録画ボタンを 1 回押すと、写真撮影または録画の開始／停止を行います。

360°モードで：

- モーションコントローラーを上下に傾けると、それに応じてカメラビューが動きます。
- ダイヤルを回転させると、ズームインまたはズームアウトを調整できます。ビューが下向きで、ズームが最大の FOV に設定されている場合、画面にはアステロイドビューが表示されます。

## フォーカストラック



リンクをクリックするか、QR コードをスキャンして、チュートリアルビデオを視聴してください。



<https://www.dji.com/avata-360/video>

---

⚠️ フォーカストラックは 360°モードでのみ使用できます。

---

🔦 フォーカストラックを有効にすると、FOV は 104°に固定されます。

---

機首を被写体に向けることなく、機体を自由に飛行させることができます。カメラ映像は被写体にフォーカスし続けます。

DJI Fly の障害物回避アクションが**迂回**または**ブレーキ**のいずれかに設定されていたとしても、ビジョンシステムが正常に動作している場合、障害物が検知されると、機体は迂回またはブレーキをかけます。

**⚠** スポーツモードでは障害物回避が無効になります。

有効な被写体：

- ・ 静止している被写体
- ・ 動く被写体（車両、船舶、人物に限ります）

## 注記

- ⚠** ・ 機体は、人、動物、車両といった、動きのある被写体避けることができません。フォーカストラックの使用時には、飛行安全性を確保するため周囲の環境に注意を払ってください。
- ・ 小さく細かい物体（木の枝、送電線など）、透明な物体（水やガラスなど）またはモノクロの表面（白い壁など）がある場所では、フォーカストラックを使用しないでください。
  - ・ 緊急時に、手動操作で機体を操作できるよう、常にロックボタンを押す準備をしておいてください。
  - ・ 以下のような状況でフォーカストラックを実行する場合には、特に注意してください。
    - ◆ 追尾している対象が水平面上で動いていない。
    - ◆ 追尾している対象が移動中に形を大きく変える。
    - ◆ 追尾している対象を長時間にわたって見ることができない。
    - ◆ 追尾している被写体が、雪に覆われた地域や砂漠など、広い単色のエリアにいる場合。
    - ◆ 追尾している対象がその周囲環境と同様な色またはパターンである。
    - ◆ 明るさが非常に暗い（5ルクス未満）、または非常に明るい（100,000ルクス超）場合。
  - ・ フォーカストラックの使用に際しては、地域のプライバシー法令に必ず従ってください。
  - ・ 車両、ボート、人々（子供を除く）のみを追尾することを推奨します。他の対象を追尾する場合は、注意して飛行してください。
  - ・ 対応する動きのある被写体とは、車両や小型・中型のボートなどです。遠隔操作作用のモデルカーやボートを追尾しないでください。

- 追尾対象が他の対象に近づくと、追尾対象が誤ってもう一方の対象に切り替わってしまう可能性があります。
- 

## フォーカストラックの使用

フォーカストラックを有効にする前に、飛行環境が開けた場所で障害物がないこと、および周囲の照度が十分であることを確認してください。

- **モーションコントローラーのロックボタンを押した後に機体がホバリングしている場合：**
  1. 飛行ライブビューからショートカットメニューを開き、[**⋄**]を選択して、フォーカストラックを有効にします。
  2. 画面上で+をタップするかドラッグして、被写体を選択します。
  3. 再度ロックボタンを押して機体のロックを解除し、飛行を再開します。
- **機体が飛行中にロックされていない場合：**
  1. モーションコントローラーの側面にあるダイヤルを長押しして、フォーカストラックを有効にします。
  2. ダイヤルを押して、被写体を選択します。

トラッキング中にシャッター／録画ボタンを押すと、撮影が開始します。実際に記録された映像は、画面の左上に表示されます。メイン画面には機体の機首前方の映像が表示され、被写体の方向と距離が示されます。被写体とは適度な距離を保つことをおすすめします。

フォーカストラックを終了するには、もう1回[**⋄**]をタップするか、ダイヤルを長押しします。

- 
- ☀️ • フォーカストラック中に、モーションコントローラー側面のダイヤルを押すと、選択した被写体をキャンセルできます。
  - ゴーグルのメニューを開き、**設定 > コントロール**に進み、ダイヤルの長押し操作を別の機能に割り当てることができます。
  - より安定した映像を撮影するには、ゴーグルのメニューを開き、**設定 > コントロール**に進み、ジンバルモードを[フォロー]に切り替えます。
- 

## パノラマ映像の再生

ゴーグルで[アルバム]に入ります。🕒のマークがあるファイルはパノラマ映像です。

ゴーグルで映像を再生する際、デフォルトでフリービューが有効になります。頭を動かすと、さまざまな視点からシーンを確認できます。

再生メニューを開き、カメラ FOV に切り替えると、フレーミングが元の飛行ビューに固定されます。

## 動画再生の操作

5D ボタンの使用：

- ボタンを押すと、再生を一時停止または再開します。
- ボタンを左右に押すと、進捗状況バーを調整します。
- ボタンを後方に押すと、再生設定に入り、画面の明るさや音量を調整します。

AR カーソルの使用：

- アクセルを引くと、再生が一時停止または再開します。アクセルを前方に押すと、終了します。
- アクセルを引きながらカーソルを左右に動かし、進捗バーを調整します。
- カーソルを画面上部の矢印に合わせ、アクセルを引くと、再生設定に入ります。画面の明るさや音量を調整できます。

## 3.3 動画に関する提案とヒント

1. DJI Fly で目的のジンバル操作モードを選択してください。
2. ノーマルモードまたはシネモードで飛行する時に、写真や動画を撮影することをお勧めします。
3. 雨や風の強い日などの悪天候時には飛行させないでください。
4. 最も好みにあったカメラ設定を選択してください。
5. 飛行ルートと撮影シーンを想定し飛行テストを実施してください。
6. 操作スティックをゆっくり操作して、機体がスムーズで安定して動くようにしてください。

# 機体

---

## 4 機体

### 4.1 フライトモード

DJI RC 2 送信機を使用する場合、送信機のフライトモードスイッチを使用して、フライトモードをノーマル、スポーツ、シネの間で切り替えることができます。

モーションコントローラーの使用時は、モーションコントローラーのモードボタンでフライトモードをノーマルとスポーツの間で切り替えることができます。


ノーマルモード（Nモード）：ノーマルモードは、ほとんどの飛行シナリオに適しています。機体は正確にホバリングし、安定飛行し、インテリジェント フライトモードを使用することができます。


スポーツモード：機体の最高水平飛行速度は、ノーマルモードより速くなります。スポーツモードでは障害物回避が無効になります。ご注意ください。

シネモード（Cモード）：シネモードはノーマルモードに基づいていますが、飛行速度が制限されるため、撮影中の機体はより安定します。

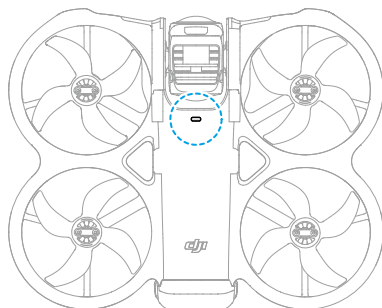
ビジョンシステムが利用できないか無効になっている場合において、GNSS 信号が弱いかコンパスが干渉を受けているときは、機体は自動的に姿勢モード（ATTI モード）に切り替わります。ATTI モードでは、機体は周囲環境の影響をより受けやすくなります。風などの環境要因によって機体の水平ドリフトを引き起こすことがあり、狭いスペースを飛行している際は特に危険を招くおそれがあります。機体は定位置でホバリングしたり自動的にブレーキをかけたりすることができないため、操縦者は事故を避けるためにできるだけ早く機体を着陸させる必要があります。

---

 • フライトモードはマニュアル飛行時にのみ有効です。

- 
-  • ビジョンシステムはスポーツモードでは無効になり、機体がルート上の障害物を自動的に検知できません。周囲の環境に注意を払い、障害物を避けて機体を制御する必要があります。
- スポーツモードでは、機体の最大速度が向上し、制動距離が著しく増加します。無風状態の場合、制動距離は少なくとも 30 m 必要です。
  - スポーツモードまたはノーマルモードでの機体の上昇時と下降時は、無風状態の場合で、少なくとも 10 m の制動距離が必要です。
  - スポーツモードでは、機体の応答性が著しく向上します。そのため、送信機の操作スティックをわずかに動かしただけでも、機体は大きく移動します。飛行中は必ず、十分な飛行スペースを確保するようにしてください。
  - スポーツモードで録画した動画は、映像揺れが発生する場合があります。
-






## 4.2 機体ステータスインジケータ








機体の電源は入っているが、モーターが作動していない場合、機体ステータスインジケータは機体の現在の状態を表示します。

### 機体ステータスインジケータの説明

#### 正常時

 .....	赤色、黄色、緑色で交互に点滅	電源がオンになり、自己診断テストを実行中
 × 4 .....	黄色が 4 回点滅	ウォーミングアップ中です
 .....	ゆっくりと緑色点滅	GNSS が有効
 × 2 .....	繰り返して緑色 2 回点滅	ビジョンシステムが有効
 .....	ゆっくりと黄色点滅	GNSS およびビジョンシステムが無効 (ATTI モードが有効)

#### 警告時

 .....	黄色にすばやく点滅	リモート信号喪失
 .....	赤色にゆっくり点滅	離陸不可 (例: ローバッテリーなど) <sup>[1]</sup>
 .....	素早く赤色点滅	重度のバッテリー残量低下
 —	赤色点灯	重大なエラー
 .....	赤色と黄色に交互に点滅	コンパスキャリブレーションを行ってください

[1] ステータスインジケータが赤色にゆっくり点滅している間に機体が離陸できない場合は、DJI Fly またはゴーグルの警告プロンプトを確認してください。

## 4.3 RTH（ホーム帰還）

このセクションの内容を注意深く読み、Return-to-Home（RTH：ホーム帰還）モードでの機体の挙動をよく理解してください。

Return-to-Home（RTH：ホーム帰還）機能により、機体は最後に記録されたホームポイントまで自動的に飛行します。RTHは次の3つの方法のいずれかで起動します：ユーザーが積極的にRTHを起動したとき、機体のバッテリー残量が少ないとき、またはリモート信号が失われたとき（フェールセーフRTHが起動します）。機体がホームポイントを正常に記録し、測位システムが正常に機能している場合、RTH機能が起動すると、機体は自動的に飛行して、ホームポイントに着陸します。

- 📖 • ホームポイント：ホームポイントは、機体が強いGNSS信号を受信している 📶 26 か、照度が十分である限り、離陸時に記録されます。ホームポイントが記録されると、DJI Flyが音声プロンプトで通知します。飛行中にホームポイントを更新する必要がある場合（位置が変更された場合など）、ホームポイントを手動で更新できません。DJI Flyの\*\*\*>安全ページで行います。

機体がDJI RC 2送信機と一緒に使用されるとき、**ダイナミック ホームポイント**が利用可能です。

- ⚠️ • 安全性を確保するため、RTH中はジンバルが自動的に360°モードに回転します。RTH中は、シングルレンズモードへの切り替えはサポートされません。

RTH中には、AR RTHルートがカメラビューに表示され、帰還経路を確認して飛行の安全を確保します。カメラビューには、ARホームポイントも表示されます。機体がホームポイント上空に到達すると、カメラビューが自動的に下を向きます。機体が地表に近づくと、AR機体シャドウがカメラビューに表示され、機体を正確に制御して希望する位置に着陸させることができます。

デフォルトで、ARホームポイント、AR RTHルート、機体のARシャドウがカメラビューに表示されます。表示は、\*\*\*>安全>AR設定から変更できます。

- ⚠️ • ゴーグルは、AR RTHルートおよびAR機体シャドウの表示に対応していません。
- AR RTHルートはあくまで参考であり、シナリオによっては実際の飛行ルートと異なる場合があります。RTH中は、常に画面のライブビューに注意を払ってください。慎重に飛行してください。
  - RTH中、機体はデフォルトでカメラビューをRTHルートの方向に自動調整します。ビューを手動で調整すると自動調整が停止し、AR RTHルートが表示されなくなる可能性があります。


## 注記

- ⚠️ • 測位システムに異常がある場合、機体はホームポイントに正常に戻れないことがあります。フェールセーフ RTH 中、測位システムに異常がある場合、機体は ATTI モードに入り、自動的に着陸することがあります。
- GNSS 信号がない場合は、水面やガラス面の建物の上を飛行したり、地上 30 m 以上の高度で飛行したりしないでください。測位システムが異常な動作をしている場合、機体は ATTI モードに入ります。
- 飛行の前には、その都度、適切な RTH 高度を設定してください。
- 環境条件が検知システムに適していない場合、機体は RTH 中に障害物を検知しません。
- GEO 区域は RTH に影響を及ぼす恐れがあります。GEO 区域付近での飛行は避けてください。
- 風速が大きすぎる場合、機体はホームポイントに戻ることができない場合があります。慎重に飛行してください。
- RTH 中は、小さく細い物体（木の枝や送電線など）や、透明な物体（水やガラスなど）に注意してください。緊急時は RTH を終了し、機体を手動で操作してください。
- RTH 経路で機体が迂回できない送電線や送電塔が存在する場合には、アドバンスド RTH を **プリセット** に設定し、RTH 高度を必ずすべての障害物より高い高度に設定しておいてください。
- RTH 中に **アドバンスド RTH** 設定を変更した場合、機体は、最新の設定に従ってブレーキをかけて帰還します。
- RTH 時、最大高度が現在の高度よりも低い高度に調整されていた場合、機体は最初に最大高度まで下降して、帰還を継続します。
- RTH 高度は RTH 時には変更できません。
- 現在の高度と RTH 高度間に大きな差異がある場合は、異なる高度での風速により消費したバッテリー使用量を正確に計算することはできません。カメラビューで、バッテリー残量プロンプトや警告プロンプトに特に注意してください。
- アドバンスド RTH 中、リモート信号が正常な場合、ピッチスティックを使用して飛行速度を制御することはできますが、向きと高度を制御したり、機体を左右に飛行させるよう制御することはできません。ピッチスティックを倒し続けて加速すると、バッテリーの消費が早くなります。飛行速度が有効検知速度を超えると、機体は障害物を迂回できません。ピッチスティックを下に最後まで倒すと、機体にブレーキがかかり停止し、その場でホバリングし、RTH を終了します。ピッチスティックを離すと、機体を制御することができます。


- 機体がプリセット RTH 中に上昇している時に機体の現在位置またはホームポイントの高度制限に達すると、機体は上昇を停止し、現在の高度でホームポイントまで飛行します。RTH 中は飛行の安全に注意してください。
- 機体を屋外で使用する際のホームポイントが高度制限区域内にあるにもかかわらず、機体が高度制限区域内にない場合、機体が高度制限区域に達すると、この高度は、設定されている RTH 高度よりも低い高度制限まで降下する可能性があります。慎重に飛行してください。
- 複雑な環境で RTH を完了できない場合、検知システムが適切に動作している場合でも、機体は RTH を終了します。
- RTH は、自動着陸中に起動することはできません。
- 機体が映像を再生しているときに RTH が起動すると、再生は自動的に終了します。
- RTH 中は、動画の録画のみがサポートされます。録画設定の調整や写真撮影には対応していません。

## アドバンスド RTH

アドバンスド RTH がトリガーされると、機体は自動的に最適な帰還ルートを計画し、そのルートを DJI Fly で表示し、環境に応じて調整されます。RTH 中、機体は風速、風向き、障害物などの環境要因に応じて飛行速度を自動で調整します。

 ゴーグルは RTH 経路の表示に対応していません。

送信機と機体間の信号状態が良好な場合、次の方法で RTH を終了できます。


- 送信機：DJI Fly で  をタップするか、送信機の RTH ボタンを押します。
- モーションコントローラー：ロックボタンを押します。

RTH を終了すると、機体を制御できるようになります。

## 発動方法

### ユーザーが積極的に RTH を起動

飛行中、次の方法で RTH を起動できます。

- 送信機：送信機の RTH ボタンを長押しするか、カメラビュー左側の  をタップしてから、RTH アイコンを長押しします。
- モーションコントローラー：モードボタンを長押しします。

RTH 中にリモート信号が失われた場合、設定されている信号ロスト時アクションに関わらず、機体は RTH 手順を継続します。

## 機体のバッテリー残量低下

飛行中、バッテリー残量が低下し、ホームポイントまでしか飛行できなくなると、警告プロンプトがカメラビューに表示されます。RTHを確認するためにタップするか、カウントダウンが終了する前に行動を起こさない場合、機体は自動的にローバッテリー RTH を開始します。

ローバッテリーの RTH プロンプトをキャンセルし、機体の飛行を続けた場合、現在のバッテリー残量では、現在の機体の高度から下降させることしかできない場合、自動で着陸します。

自動着陸はキャンセルできませんが、ピッチスティックとロールスティックを使用して機体を水平に移動できます。または、スロットルスティックを使用して下降速度を制御できます。できるだけ早く着陸に適した場所に機体を飛行してください。

- 
- ⚠** • インテリジェント フライトバッテリーのバッテリー残量が、帰還ができない残量にまで低下した場合は、できるだけ早く機体を着陸させてください。遅れると推力が段階的に低下し、最終的に推力が完全に失われた場合は制御不能な降下につながる可能性があります。これにより、機体の破損、第三者の財産への損害、または人身傷害が発生する可能性があります。
- 自動着陸中は、スロットルスティックを上押しし続けしないでください。これを行った場合、バッテリー残量が完全に消耗すると、機体は徐々に推力が低下し、最終的には墜落する可能性があります。
- 

## リモート信号の喪失

リモート信号が 6 秒以上失われた場合、信号消失動作が RTH に設定されていれば、機体は自動的にフェールセーフモードを開始します。アクションは、ホバリングまたは着陸に設定することもできます。

照度や環境条件がビジョンシステムに適している場合、DJI Fly は、信号が失われる前に機体が生成した RTH 経路が表示されます。RTH 設定に応じて、機体はアドバンスド RTH を使用して RTH を開始します。リモート信号が回復しても、機体は RTH モードのままになります。DJI Fly は状況に応じて RTH 経路を更新します。

照度や環境条件がビジョンシステムに適していない場合、機体はブレーキをかけて、その場でホバリングし、その後オリジナルルート RTH に入ります。

- RTH 距離（機体とホームポイント間の水平距離）が 50 m 以上離れている場合、機体は向きを調整し、元の飛行ルート上を 50 m 後方に飛行し、その後プリセット RTH に移行します。
- RTH 距離が 5 m を超え 50 m 未満の場合、機体は向きを調整し、現在の高度でホームポイントに真っ直ぐ水平に飛行します。
- RTH 距離が 5 m 未満の場合、機体は速やかに着陸します。

## RTH 手順

アドバンスド RTH が起動すると、機体はブレーキをかけて、その場でホバリングします。

**• 環境条件や照明条件がビジョンシステムに適している場合：**

- ◆ 離陸時に GNSS が利用可能であった場合、機体はホームポイントに向きを合わせ、RTH 設定に従って最適な経路を計画し、ホームポイントに戻ります。
- ◆ 離陸時に GNSS が利用できず、ビジョンシステムのみが作動していた場合、機体はホームポイントに向きを調整し、RTH 設定に従って最適な経路を計画し、RTH 設定に基づいて GNSS 信号の強い位置に戻ります。機体は、概ね離陸時の経路をたどり、ホームポイント付近に戻ります。このとき、アプリのプロンプトに注意し、機体を自動的に RTH と着陸させるか、手動で RTH と着陸を制御するかを選択してください。

**離陸時に GNSS 信号が利用可能かどうか確認してください：**

- ◇ 障害物回避機能が有効になっていることを確認してください。
  - ◇ 狭い場所や風速が 3 m/s を超える強風の中では飛行しないでください。
  - ◇ 離陸後は速やかに開けた場所に飛行し、障害物から少なくとも 10 m 以上離れてください。そうでないと、機体がホームポイントに戻れなくなることがあります。飛行中は、強い GNSS 信号が受信できるエリアに到達するまで、水面の上を飛行しないでください。地上の高度は 2 m 以上 30 m 未満でなければなりません。そうでないと、機体がホームポイントに戻れなくなることがあります。機体が強い GNSS 信号を受信するエリアに到達する前に ATTI モードに入った場合、ホームポイントは無効になります。
  - ◇ 飛行中にビジョンポジショニングが利用できない場合、機体はホームポイントに戻れません。アプリの音声プロンプトに従って、周囲に注意を払い、衝突を防止してください。
  - ◇ 機体が離陸地点付近に戻ったときに、アプリから複雑な環境であるというプロンプトが表示された場合、飛行を続行するかどうか確認してください：
    - 飛行経路が正しいかどうか確認し、飛行安全性に注意してください。
    - ビジョンシステムが正常に動作するのに十分な照明条件であることを確認する必要があります。不十分な場合、機体は RTH を終了する可能性があります。機体を強制的に RTH または飛行を続行させると、ATTI モードに入る可能性があります。
  - ◇ 確認後、機体は低速でホームポイントへ戻ります。帰還経路上に障害物が現れた場合、機体はブレーキをかけ、RTH を終了する可能性があります。
  - ◇ この RTH プロセスは、動的な障害物（歩行者などを含む）の検出に対応しておらず、ガラスや白い壁などのテクスチャレスなシーンでの障害物検出にも対応していません。
  - ◇ この RTH プロセスは、地面や周囲の環境（壁など）に豊富なテクスチャがあり、動的な変化がないことが前提になります。
- 環境条件や照明条件がビジョンシステムに適していない場合：**
- ◆ RTH 距離が 5 m を超える場合、機体はプリセットに従ってホームへ帰還します。

- RTH 距離が 5 m 未満の場合、機体は速やかに着陸します。

## RTH 設定

アドバンスド RTH で、RTH 設定を使用できます。

- 送信機：DJI Fly のカメラビューに移動し、\*\*\*> **安全性** をタップして、**アドバンスド RTH** までスクロールします。
- ゴーグル：設定 > **安全性** > **アドバンスド RTH** に移動します。

## 最適



- 明るさが十分で環境がビジョンシステムに対して適切なときには、機体は最適な RTH 経路を自動的に計画し、障害物や伝送信号などの環境要因に応じて、RTH 高度の設定に関係なく高度を調整します。最適な RTH 経路とは、機体が可能な限り最短距離を飛行することでバッテリー使用量が抑えられて長時間の飛行を可能にする経路を指します。
- 照度が不十分で、環境がビジョンシステムに適していない場合、機体は RTH 高度設定に基づいてプリセット RTH を実行します。

## プリセット



RTH 距離 / 高度		適切な照度と環境条件	不適切な照度と環境条件
RTH 距離 > 50 m	現在高度が RTH 高度よりも低い	機体は RTH 経路を計画し、障害物を迂回しながら開けた場所まで飛行し、RTH 高度まで上昇してから最適な経路を通して帰還します。	機体は RTH 高度まで上昇し、RTH 高度でホームポイントまで直線的に飛行します。 <sup>[1]</sup>
	現在の高度 ≥ RTH 高度	機体は現在の高度で最適経路を使用して RTH します。	機体は現在の高度でホームポイントまで直線的に飛行します。 <sup>[1]</sup>
RTH 距離は 5~50 m 以内			機体は現在の高度でホームポイントまで直線的に飛行します。 <sup>[2]</sup>

- [1] 前向き LiDAR が障害物を検知した場合、機体は障害物を避けるために上昇します。前方の経路がクリアになったら上昇を停止し、RTH を続けます。障害物の高さが高度制限を超える場合、機体はブレーキをかけてホバリングし、ユーザーが制御する必要があります。
- [2] 前方向き LiDAR が前方に障害物を検知した場合、機体はブレーキをかけてホバリングし、ユーザーが制御する必要があります。

機体がホームポイントに接近している場合は、現在の高度が RTH 高度より高ければ、周辺環境、照度、設定された RTH 高度、現在の高度に応じて、前方飛行中に降下するかどうかをインテリジェントに判断します。機体がホームポイント上空に到達すると、機体の現在の高度は、設定された RTH 高度を下回ることはありません。


各環境下での RTH 計画、RTH 起動方法、RTH 設定は以下のとおりです：

RTH トリガー方法	適切な照度と環境条件 (機体は障害物と GEO 区域を迂回できます)	不適切な照度と環境条件
ユーザーが積極的に RTH を起動	機体は RTH 設定に基づいて RTH を実行する： <ul style="list-style-type: none"> <li>最適</li> <li>プリセット</li> </ul>	プリセット (機体は上昇し、障害物と GEO 区域を迂回できます)
機体のバッテリー残量低下		オリジナルルート RTH の手順信号が回復すると、プリセットされた RTH が実行されます。(機体は GEO 区域を迂回し、障害物があれば停止してホバリングします)
リモート信号の喪失		


## ダイナミック ホームポイント

機体を DJI RC 2 送信機と一緒に使用する場合は、ダイナミックホームポイントが利用可能です。

送信機の GNSS 信号が強い場合、次のいずれかの方法でダイナミックホームポイントを有効にすると、ホームポイントは送信機の位置に継続的に更新されます。

- カメラビューで、 > **ホームポイントを更新** > **ダイナミックホームポイント** > **更新** をタップします。
- カメラビューで、\*\*\* > **安全性** > **ホームポイントを更新** > **ダイナミックホームポイント** > **更新** をタップします。

ダイナミックホームポイントが有効になると、RTH アイコンが青色になります。RTH が起動すると、機体はホームポイント付近に戻り、RTH を終了して、ホバリングします。ユーザーは機体を操作できます。


- 
-  • ダイナミックホームポイントを初めて有効にした後、送信機の GNSS 信号が弱い場合、ダイナミックホームポイントが利用できないことがあります。
- 強い GNSS 信号のある開けた環境でダイナミックホームポイント機能を使用してください。そうしないと、ホームポイントが実際の送信機の位置から大きくずれてしまいます。
  - ダイナミックホームポイントが利用可能になると、送信機の GNSS 信号が弱い場合でも、ホームポイントは最後に正常に更新された位置に留まります。RTH が起動したときは、ホームポイントの位置が最新の送信機の位置になっているか確認してください。
- 

## 着陸保護

RTH 中、機体が着陸を開始すると、着陸保護が有効になります。

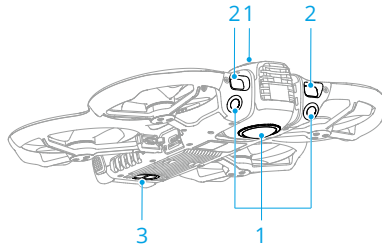
具体的な機体性能は以下の通りです：

- 地面が着陸に適していると判断された場合には、機体は直接着陸します。
- 地面が着陸に適していないと判断された場合には、機体はその場でホバリングして、パイロットの確認を待ちます。
- 着陸保護が作動しない場合、機体が地上 0.5 m まで下降すると、DJI Fly が着陸プロンプトを表示します。**確認** をタップするか、1 秒間スロットルスティックを完全に下に倒すと、機体が着陸します。

- 
-  • 機体はホームポイント上空に到達後、離陸ポイントに着陸します。高精度着陸の実行は、以下の条件に左右されます。

- ◆ 離陸時にホームポイントが記録される必要があり、飛行中に変更してはいけません。
- ◆ 離陸中、水平方向へ移動する前に、機体は少なくとも 7 m 垂直に上昇しておく必要があります。
- ◆ ホームポイントの地形特徴が、激しく変化しない必要があります。
- ◆ ホームポイントの地形特徴が、他と区別できる状態である必要があります。一面雪で覆われたエリアなどの地形には適していません。
- ◆ 照度条件が、明るすぎず暗すぎない状態である必要があります。
- ◆ 着陸中にスロットルスティック以外のその他の操作スティックを動かすと、高精度着陸を中断したものとみなされ、機体は垂直に降下します。

## 4.4 検知システム



1. 全方向ビジョンシステム
2. 前向き LiDAR
3. 3D 赤外線検知システム

全方向ビジョンシステムは、照度が適切で、障害物がはっきりと識別できるか、その表面の質感がはっきりとしている場合に、最も効果的に動作します。機体がノーマルモードあるいはシネモードで、障害物回避アクションが**迂回**または**ブレーキ**に設定されている場合、全方向ビジョンシステムが自動的に有効になります。測位機能は、GNSS 信号が利用できない場合、もしくは弱い場合に適用されます。

- ⚠
- ◆ 全方向ビジョンシステムは 360°モードでのみ利用でき、多方向障害物回避が可能です。シングルレンズモードでは、機体は前方の障害物回避のみ対応します。慎重に飛行してください。
  - ◆ レンズモードを切り替えている間は、障害物回避は利用できません。安全な飛行環境でのみレンズモードを切り替えてください。

- 💡
- ◆ ビジョンポジショニングと障害物回避が無効に設定されている場合、機体のホバリングは GNSS のみに依存し、多方向障害物回避は利用不可になり、機体は地面付近

まで下降しても自動で減速しません。ビジョンポジショニングと障害物回避が無効になっている場合は、細心の注意が必要です。

- ビジョンポジショニングと障害物回避を無効にすることは、手動で飛行している場合のみ有効で、RTH、自動着陸、インテリジェントフライトモードの使用時には有効ではありません。
  - ビジョンポジショニングと障害物回避は、雲や霧の中を飛行しているか、または着陸中に障害物を検知したときに、一時的に無効になることがあります。通常のフライトシナリオでは、ビジョンポジショニングと障害物回避を有効にしておいてください。ビジョンポジショニングと障害物回避は、機体を再起動するとデフォルトで有効になります。
- 

## 注記

- ⚠️ • 飛行環境に注意してください。検知システムは、特定のシナリオでのみ機能し、人による操作と判断に取って代わることはできません。飛行中は、常に周囲の環境とDJI Flyでの警告に注意を払い、責任を持って機体の操作にあたってください。
- GNSSが利用できない場合、下方ビジョンシステムが機体のポジショニングを補助し、機体の高度が0.5 mから30 mの高さにあるときに最適に機能します。機体の高度が30 mを超える場合は、ビジョンポジショニング性能に影響が出る可能性があるため、特に注意が必要です。
- 機体が水面付近を飛行している場合、下方ビジョンシステムが適切に機能しないことがあります。そのため、着陸時に、機体の下に水面がある場合、能動的に回避できない場合があります。常に飛行を制御し続け、周囲の環境に基づいて合理的な判断を下し、下方ビジョンシステムに過度に依存しないようにしてください。
- ビジョンシステムは、タワー、クレーン、高圧送電鉄塔、高圧送電線、斜張橋、吊り橋など、フレームとケーブルを使った大型構造物を正確に識別できません。
- ビジョンシステムは、はっきりとしたパターンの変化がない地表の周辺、または照度が弱すぎたり強すぎたりする環境では、適切に機能しません。ビジョンシステムは、次のような状況では適切に機能しません。
  - ◆ モノクロ（黒一色、白色、赤色、緑色など）の地表面付近を飛行している場合。
  - ◆ 反射率が高い地表面付近を飛行している場合。
  - ◆ 水面または透明な地表面付近を飛行している場合。
  - ◆ 動く面または物体の周辺を飛行している場合。
  - ◆ 明るさが頻繁に、または急激に変わるエリアを飛行している場合。
  - ◆ 非常に暗い（1ルクス未満）または非常に明るい（100,000ルクス超）地表面付近を飛行している場合。

- ◆ 赤外線を強力に反射または吸収する地表面（例：鏡、アスファルト舗装）付近を飛行している場合。
- ◆ はっきりした模様や構造のない地表面付近を飛行する場合。
- ◆ 同じ模様や構造が繰り返し現れる（同じデザインのタイルなど）地表面付近を飛行している場合。
- ◆ 表面積の小さい障害物付近を飛行している場合（木枝や電線など）。
- センサーは常にきれいな状態に保ってください。センサー表面を傷つけたり、改造したりしないでください。ほこりや湿気のある環境で機体を使用しないでください。
- 長期間保管後、ビジョンシステムカメラはキャリブレーションが必要な場合があります。DJI Fly にプロンプトが表示され、自動的にキャリブレーションを実行します。
- 雨や霧、または視界が 100 m 未満の場合は飛行しないでください。
- 検知システムを遮断しないでください。
- 離陸前に、以下の項目を必ず確認してください。
  - ◆ 検知システムのガラスにステッカーやその他の障害物がないことを確認してください。
  - ◆ 検知システムのガラスに汚れや埃、水が付いている場合は、柔らかい布で拭き取ります。アルコールを含む洗浄剤は使用しないでください。
  - ◆ 検知システムのレンズに傷などがある場合は、DJI サポートにお問い合わせください。
- 前向き LiDAR は、反射率が 10%未満の障害物や、ガラスなどの反射性の高い物体は検知できません。
- 前向き LiDAR は、照明が強すぎる環境（20,000 ルクス以上）では正しく機能できません。

## 4.5 高度操縦支援システム（APAS）

高度操縦支援システム (APAS)機能は、ノーマルモードとシネモードで使用できます。APAS 有効時、機体は操作に引き続き反応します。操作スティックによる入力情報と飛行環境の両方を考慮して経路を計画します。APAS を使用すると、障害物の回避が容易になります。その結果、より滑らかな映像が実現し、優れた飛行体験を提供します。

APAS が有効な場合、送信機の飛行一時停止ボタンを押すか、モーションコントローラーのロックボタンを押すことで、機体を停止できます。機体にブレーキがかかり、3 秒間ホバリングして、パイロットからのさらなる操作入力を待ちます。

APAS を有効にするには、

- ・ 送信機：DJI Fly を開き、\*\*\*> **安全性** > **手動障害物回避**に移動し、**迂回**を選択します。
- ・ ゴーグル：設定 > **安全性** > **障害物回避**に移動し、**迂回**を選択します。

## 注記

- ⚠️ ・ ビジョンシステムが利用可能な場合、必ず APAS を使用するよう to してください。目的の飛行経路に沿って人、動物、表面積の小さい物体（木枝など）、透明な物体（ガラスや水など）がないことを必ず確認してください。
- ・ 下方ビジョンシステムが利用可能であるか GNSS 信号が強いときには APAS を必ず使用するよう to してください。水や雪で覆われたエリアの上を機体が飛行している場合、APAS が正しく機能しない可能性があります。
- ・ 非常に暗い（300 ルクス未満）環境や非常に明るい（100,000 ルクス超）環境で飛行させる場合は、特に注意してください。
- ・ DJI Fly に注意を払い、APAS が正常に作動しているかを確認してください。
- ・ 機体が飛行制限に近い状態で飛行している場合や GEO 区域内を飛行している場合、APAS が正しく機能しない可能性があります。
- ・ 照明が不十分になり、ビジョンシステムが部分的に使用できなくなると、機体は障害物の迂回からブレーキとホバリングに切り替わります。操作スティックを中央に戻してから、引き続き機体进行操作してください。

## 着陸保護

障害物回避アクションが**迂回**または**ブレーキ**に設定されると、着陸保護はスロットルスティックを下方方向に倒して、機体を着陸させた場合に有効になります。機体が着陸を開始すると、着陸保護が有効になります。

- ・ 地面が着陸に適していると判断された場合には、機体はそのまま着陸します。
- ・ 地面が着陸に適さないと判断された場合、機体は一定の高さまで下降してホバリングします。5 秒以上スロットルスティックを押し下げると、機体は障害物回避が動作せずに着陸します。

## 4.6 視覚アシスト

ビジョンシステムによって駆動するビジョンアシストビューは、飛行方向に基づいて表示を更新し、ユーザーが飛行中にナビゲートしながら障害物を確認できるようにします。姿勢インジケーターを左にスワイプするか、ミニマップを右にスワイプするか、姿勢インジケーターの右下隅にあるアイコンをタップしてビジョンアシストビューに切り替えます。

- ⚠️
- 視覚アシストの使用中は、伝送帯域幅の制限、携帯電話の性能、または送信機画面の映像伝送解像度により、動画伝送の品質が低下することがあります。
  - 機体の部品がビジョンアシストビューに表示されるのは正常です。
  - ビジョンアシストビューで画像の継ぎ目や明るさの違いが発生するのは正常です。
  - 視覚アシストはあくまで参考用です。ガラス壁や小さな物体（木枝、電線、たこ糸など）は正確に表示されません。
  - 機体が離陸していないときや、動画伝送信号が弱い場合、視覚アシストは使用できません。



- ビュー方向アイコンをタップします。
- 矢印をタップして、ビジョンアシストビューの方向を切り替えます。矢印をもう一度タップすると、方向がロックされます。

画面の中央をタップして、ビジョンアシストビューを最大化します。

- ⚠️
- 方向がロックされていない場合、ビジョンアシストビューは自動的に現在の飛行方向に切り替わります。他の方向矢印をタップすると、一時的にビューが切り替わります。しばらくすると、ビューは自動的に飛行方向に戻ります。
  - 離着陸中にジンバルがロックされている場合、ビジョンアシストビューはデフォルトで前方方向にロックされ、変更することはできません。

## 衝突警告

現在の視覚方向の障害物が検出された場合、ビジョンアシストビューは衝突警告を表示します。警告の色は障害物と機体間の距離によって決まります。黄色と赤色は、遠距離から近距離までの相対的な距離を示します。

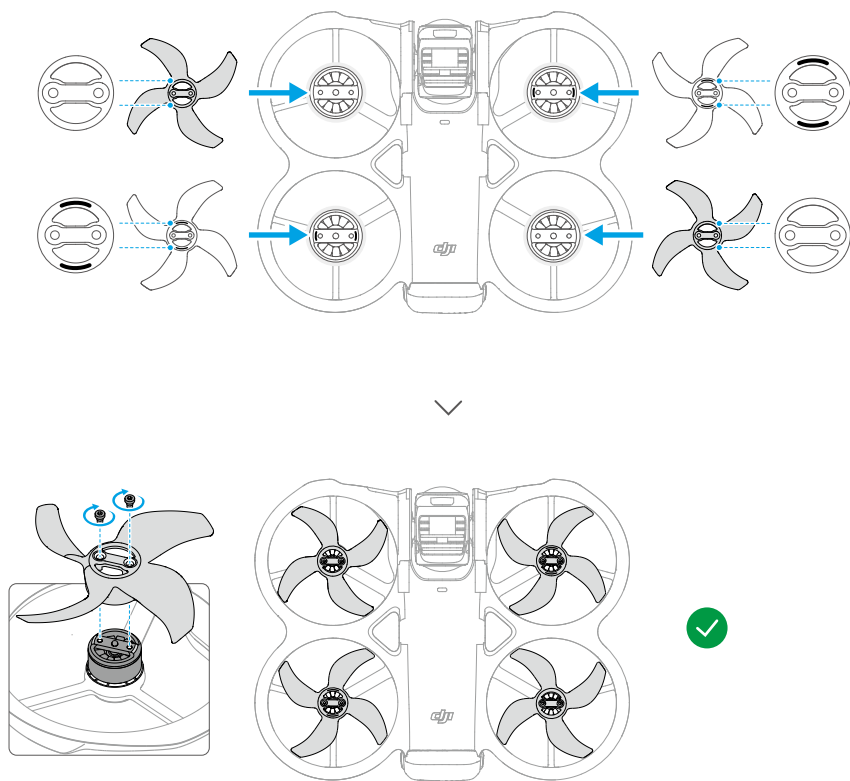
- 💡
- ビジョンアシストの FOV は、全方向において制限されています。衝突警告表示中に視野角に障害物が表示されないことがありますが、これは正常です。
  - 衝突警告は、**レーダーマップの表示**スイッチでは制御されず、レーダーマップをオフにしても表示されたままです。

- 衝突警告は、ビジョンアシストビューが小さなウィンドウに表示された場合にのみ表示されます。

## 4.7 プロペラ

### プロペラの取り付け/取り外し

マークのあるプロペラはマークのあるモーターに、マークのないプロペラはマークのないモーターに取り付けてください。プロペラのパッケージに同梱されているネジを使用して、プロペラを固定してください。必ずねじを締めてください。



## 注記

- ⚠️ • プロペラの取り付けには、機体パッケージに同梱されたドライバーのみを使用してください。他のドライバーを使用すると、ねじが損傷する恐れがあります。
- ねじを締めるときは、ねじをまっすぐ垂直にして締めてください。ねじは、取り付け面に対して斜めに取り付けしないでください。取り付けが完了したら、ねじが平らになっているかどうかを確認し、プロペラを回転させて異常な抵抗がないかどうかを確認します。
- 飛行時間 30 時間（約 60 回分のフライト）ごとに、プロペラのねじの締め付けが十分であるかどうかを確認してください。
- ドライバーは、プロペラを取り付けるためのものです。ドライバーを使用して機体を分解しないでください。
- プロペラが破損している場合は、対応するモーターのプロペラとねじを取り外して廃棄します。
- プロペラブレードは先端が鋭くなっています。けがやプロペラの変形を避けるために、注意して扱ってください
- 飛行前に、毎回プロペラとモーターが正しくしっかりと取り付けられていることを確認してください。
- DJI 公式のプロペラのみを使用してください。複数の種類のプロペラを一緒に使用しないでください。
- プロペラは消耗品です。必要に応じて追加のプロペラを購入してください。
- 各飛行前に、すべてのプロペラが良好な状態であることを確認してください。古くなったり、欠けたり、損傷したプロペラは使用しないでください。プロペラに異物が付着している場合は、乾いた柔らかい布で拭いてください。
- 怪我をしないよう、回転中のプロペラやモーターから離れてください。
- プロペラの破損を防ぐため、輸送時や保管時は、機体を適切に配置してください。プロペラをひねったり折り曲げたりしないでください。プロペラが損傷している場合、飛行性能が影響を受ける可能性があります。
- モーターがしっかりと取り付けられ、スムーズに回転することを確認してください。飛行中にモーターが過負荷になったり、停止したりした場合は、直ちに着陸させてください。
- モーターを改造しないでください。
- 飛行後、モーターが高温になっていることがあるため、モーターに触れたり、手や体の一部が接触したりしないようにしてください。
- モーターまたは機体の通気口を塞がないでください。
- 電源をオンにした時、ESC の動作音に異常がないことを確認してください。

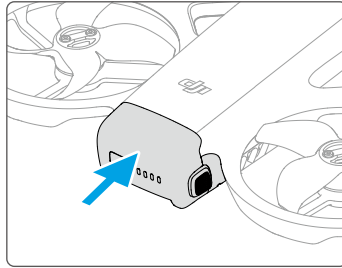
## 4.8 インテリジェント フライトバッテリー

### 注記

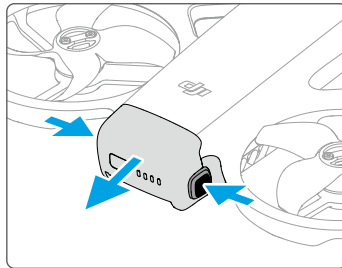
- ⚠️ • バッテリーを使用する前に、このマニュアル、『安全ガイドライン』、バッテリーステッカーに記載されている指示を読み、厳密に従ってください。ユーザーはすべての操作と使用に対する責任を負うものとします。
- 飛行直後にはインテリジェント フライトバッテリーが過熱していることがあります。すぐには充電しないでください。バッテリーを許容される充電環境温度まで放熱してから、再充電してください。
  - 損傷を防ぐために、バッテリーの温度が 5°~40°C の場合にのみ充電されます。推奨する充電温度範囲は 22°C~28°C です。理想的な温度範囲で充電すると、バッテリーの寿命を延ばすことができます。充電中にバッテリーセルの温度が 55°C を超えると、充電は自動的に停止します。
  - 低温注意：
    - バッテリーは極低温環境 (-10°C より低い) では使用できません。
    - 低温環境 (-10°~5°C) で飛行すると、バッテリー容量が著しく減少します。離陸の前には、必ずバッテリーが完全に充電されていることを確認してください。バッテリーを暖める場合、機体をその場でホバリングさせます。
    - 低温環境で飛行する場合は、離陸前にバッテリーを最低 10°C まで暖めることをお勧めします。バッテリーを温める理想的な温度は 20°C 以上です。
    - 低温環境でバッテリー容量が減少すると、機体の風圧抵抗の性能が低下するため、細心の注意が必要です。慎重に飛行してください。
    - 低温環境で標高の高いところを飛行する場合は、特に注意してください。
  - フル充電されたバッテリーは、一定時間使用しないと自動的に放電します。放電の過程でバッテリーから熱が放出されますが、これは正常です。
  - バッテリーを良好な状態に保つために、少なくとも 3 ヶ月に 1 回はバッテリーを完全に充電してください。バッテリーを長期間使用しないと、バッテリーの性能に影響が出たり、バッテリーが永久的な損傷を引き起こす場合があります。バッテリーが 3 ヶ月以上充放電されていない場合、バッテリーは保証の対象外となります。
  - 安全上の理由から、輸送中はバッテリーの残量を低い状態にしておいてください。輸送前に、バッテリーを 30% 以下に放電しておくことをお勧めします。

## バッテリーの取り付け/取り外し

### 取り付け



### 取り外し

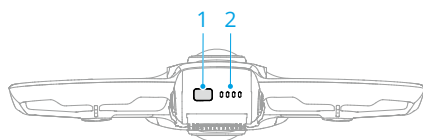


- 
- ⚠ • 機体の電源が入っているときは、バッテリーを挿入したり取り外したりしないでください。
- カチッという音でバッテリーがしっかりと取り付けられていることを確認します。バッテリーがしっかりと取り付けられていない場合に機体を離陸させないでください。バッテリーと機体の接触が悪くなり、危険を招く恐れがあります。
- 

## バッテリーの使用

### バッテリー残量の確認

電源ボタンを1回押すと、現在のバッテリー残量を確認できます。



1. 電源ボタン
2. バッテリー残量 LED

バッテリー残量 LED は、充電中および放電中に、バッテリーの残量を表示します。LED のステータスは以下のように定義されます：

- LED が点灯
- ◉ LED 点滅
- LED が消灯

点滅パターン	バッテリー残量
● ● ● ●	88%~100%
● ● ● ◉	76%~87%
● ● ● ○	63%~75%
● ● ◉ ○	51%~62%
● ● ○ ○	38%~50%
● ◉ ○ ○	26%~37%
● ○ ○ ○	13%~25%
◉ ○ ○ ○	0%~12%

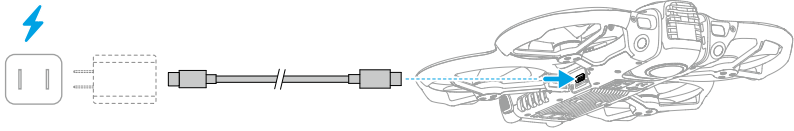
## 電源のオン/オフ

電源ボタンを押した後、長押しすると、機体の電源がオンまたはオフになります。機体の電源を入れると、バッテリー残量 LED にバッテリー残量が表示されます。機体の電源が切れると、バッテリー残量 LED が消灯します。

## バッテリーの充電

各使用前には、必ずバッテリーを完全に充電してください。DJI が提供する充電器または USB PD 急速充電プロトコルをサポートする他の充電器を使用することを推奨します。

## 充電器の使用



- ⚠ • 機体の電源が入っているとバッテリーを充電できません。

下の表は、充電中のバッテリー残量を示しています。

点滅パターン	バッテリー残量
	0~50%
	51~75%
	76~99%
	100%

- 💡 • バッテリー残量 LED の点滅間隔は、使用する USB 充電器によって異なります。充電速度が高速な場合、バッテリー残量 LED が素早く点滅します。
- 4 つの LED が同時に点滅する場合、バッテリーが損傷していることを示します。

## 充電ハブの使用



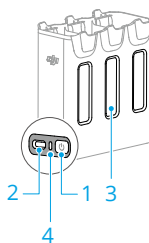
以下のリンクをクリックするか、QR コードをスキャンしてチュートリアルビデオを視聴してください。



<https://www.dji.com/avata-360/video>

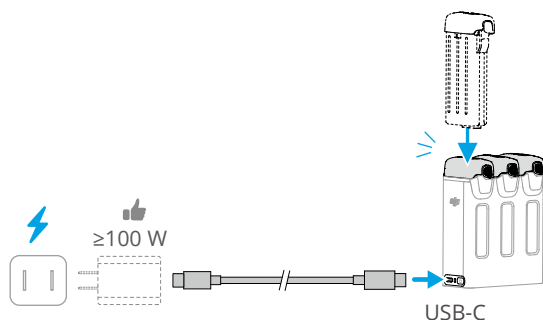
- ⚠ • 環境温度は充電速度に影響を及ぼします。25°C の換気の良い環境では、充電速度がより速くなります。

- 充電ハブは、特定のモデルのインテリジェント フライトバッテリーの特定のモデルにのみ互換性があります。それ以外のバッテリーモデルと一緒に充電ハブを使用しないでください。
- 本充電ハブを使用する際は、平らで安定した面に置いてください。火災の危険を防ぐために、本機器が適切に絶縁されていることを確認してください。
- バッテリーポートの金属端子には、触れないでください。
- 金属端子の汚れが目立つ場合は、きれいな乾いた布で拭いてください。



1. 機能ボタン
2. USB-C コネクター
3. バッテリーポート
4. ステータス LED

## 充電方法



充電ハブのバッテリーポートに、カチッと音がするまでバッテリーを挿入します。USB 充電器を使用して、充電ハブを電源コンセントに接続します。

充電方法は充電器の電力によって異なります。詳細については下の表を参照してください。

バッテリーの充電後、充電ハブにバッテリーを保管できます。

充電器出力 < 65 W

バッテリー残量が多いバッテリーから少ないバッテリーへと順番に充電します。

充電電力  $\geq 65$  W

3つのバッテリーを同時に充電します。まず、バッテリー残量が少ない2つのバッテリーを最もバッテリー残量が多いバッテリーと同じレベルまで充電し、次に3つのバッテリーを同時に充電します。

## 集電

1. 充電ハブにバッテリーを2個以上挿入し、ステータス LED が緑色になるまで、機能ボタンを長押ししてください。充電ハブのステータス LED が緑色に点滅し、バッテリー残量が最も低いバッテリーからバッテリー残量が最も高いバッテリーに電力が移動します。
2. 集電を停止するには、ステータス LED が黄色になるまで、機能ボタンを長押ししてください。集電を停止した後、機能ボタンを押してバッテリー残量を確認してください。

- ⚠️ • 以下の状況では、集電は自動停止します。
- 充電される側のバッテリーが完全に充電されているか、出力する側のバッテリーの電力が8%未満の場合。
  - 集電中に、充電器や外部デバイスを充電ハブに接続した場合。
  - バッテリーの温度異常により、集電が15分以上中断した場合。
  - 集電後は、放電を避けるため、できるだけ早く、バッテリー残量の一番少ないバッテリーを充電してください。

## ステータス LED の説明

点滅パターン	説明
黄色に点灯	充電ハブがアイドル状態
緑色点滅	バッテリーを充電中または集電中
緑色点灯	全てのバッテリーが完全に充電済み、または、外部デバイスに電力供給中
黄色に点滅	バッテリーの温度が低すぎるか高すぎる（それ以上の操作は不要）
赤色点灯	電源エラーまたはバッテリーエラー（バッテリーを取り外し再挿入するか、充電器のプラグを抜き差ししてください）

## バッテリー保護メカニズム

バッテリー残量 LED は、異常な充電状態に関するバッテリー保護通知を表示します。

LED	点滅パターン	状態
	LED2 が毎秒 2 回点滅	過電流検知

LED	点滅パターン	状態
○ ● ○ ○	LED2 が毎秒 3 回点滅	短絡検知
○ ○ ● ○	LED3 が毎秒 2 回点滅	過充電検知
○ ○ ● ○	LED3 が毎秒 3 回点滅	充電器の過電圧検知
○ ○ ○ ●	LED4 が毎秒 2 回点滅	充電温度が低すぎる
○ ○ ○ ●	LED4 が毎秒 3 回点滅	充電温度が高すぎる

バッテリー保護メカニズムが有効になった場合、充電を再開するには充電器のプラグを抜き、その後、再び差し込みます。充電温度範囲が異常な場合は、正常に戻るまでお待ちください。バッテリーは自動的に充電を再開します。その際に充電器のプラグを抜き差しする必要はありません。

## 4.9 ジンバルとカメラ

機体の離陸後、ジンバルの状態はレンズモードによって異なります。

レンズモード	ジンバルステータス	説明
● 360°		ジンバルは固定されたままで、カメラビューのみ調整できます。
● シングルレンズ		ジンバルの傾きを調整できます。

- 機体が初めて離陸する時には、ジンバルが自動的に回転してカメラを 360°モードに切り替えます。その後の離陸時には、ジンバルは前回の飛行で使用したレンズモード、または離陸前に設定されたレンズモードに回転します。
- 機体が着陸すると、ジンバルは自動的に回転し、フットパッドが下向きになるロック位置に戻ります。

## ジンバルに関する注記

- ⚠️ • 離陸する前に、ジンバルにステッカーが貼られていないことや障害物がないことを確認してください。ジンバルを保護するために、機体を平らで開けた場所から離陸させてください。付属の折りたたみ式ランディングパッドを使用することをおすすめします。機体の電源を入れた状態で、ジンバルを押ししたり叩いたりしないでください。
- 機体の電源を入れる前に、ジンバル プロテクターを取り外してください。機体を使用しないときは、ジンバル プロテクターを取り付けてください。ジンバルプロテクターを取り付けるときは、ジンバルがロック位置にあることを確認してください。
- 衝突や衝撃によりジンバルの精密性が損なわれるおそれがあります。損傷があると、ジンバル性能に異常をきたす可能性があります。ジンバルを損傷から保護してください
- ジンバル（特にジンバルのモーター）に埃や砂が付着するのを避けてください。
- ジンバルに公式アクセサリ以外の余計なペイロードを載せないでください。ジンバル動作の不具合や、さらにはモーターの損傷を引き起こすおそれがあります。
- 濃霧や雲の中を飛行すると、ジンバルが湿気を帯びて一時的に不具合が生じることがあります。ジンバルが乾くと機能は正常に戻ります。
- 雨や雪などの悪天候の中では機体を使用しないでください。飛行中に雨や雪に遭遇した場合は、すぐに機体を着陸させ、ジンバルとジンバルモーターの表面をすぐに清掃してください。
- 強風の場合、録画中にジンバルが振動することがあります。
- 機体を設置する際は、ジンバルがロックされていて、フットパッドが下を向いていることを確認してください。ジンバルがロックされていない場合は、手でロック位置まで回転させるか、機体が水平な状態かつジンバルに障害物のない状態で機体の電源を入れてください。ジンバルは自動的にロック位置に戻ります。
- 電源を入れた後、機体を長時間平らな場所に置かなかつたり、大きく揺らしたりすると、ジンバルが停止してリセットを開始する場合があります。この場合、機体を平らにして回復を待ちます。
- シングルレンズモードでジンバルのチルト角が大きい場合、機体が加速・減速・ブレーキ動作を行うと、ジンバルがリミット保護モードに入り、自動的に角度を調整することがあります。
- 飛行中にモーターが予期せず停止した場合、ジンバルは自動的に回転してロック位置に戻ります。

## ジンバル角度

シングルレンズモードで：

- 送信機：送信機のジンバルダイヤルまたは DJI Fly を使用して、ジンバルの傾きを操作します。DJI Fly のカメラビューで、ジンバル調整バーが表示されるまで画面を長押しします。バーをドラッグしてジンバル角度を制御します。
- モーションコントローラー：飛行中、またはアクセルが押されておらず機体がホバリングしているときは、モーションコントローラーを上下に傾けて、ジンバルの傾きをコントロールできます。

---

☀️ 360°モードでは、ジンバルは静止したままになります。上記の方法はカメラビューの調整にのみ使用します。

---

## ジンバルモード

さまざまな撮影ニーズに対応するため、2 種類のジンバルモードが利用できます。

**フォローモード**：ジンバルの角度は水平面に対して安定性を維持します。このモードは静止画の撮影に適しています。

**FPV モード**：ジンバルは機体のローリングに同調してロールし、臨場感のある一人称視点の飛行体験を実現します。

---

☀️ ジンバルモードは 360°モードでのみ選択できます。

---

- 送信機：DJI Fly にてカメラビューに移動し、\*\*\*> **コントロール**をタップしてジンバルモードを選択します。
- ゴーグル：**設定**> **コントロール**に移動し、ジンバルモードを選択します。

## カメラに関する注記

---

- ⚠️
- センサーの破損を避けるため、レーザーショーのようなレーザー光線のある環境にカメラのレンズをさらしたり、晴れた日の太陽のような強い光源に長時間カメラを向け続けたりしないでください。
  - 使用時と保管時には、カメラに適した温度と湿度であることを確認してください。
  - レンズクリーナーを使用してレンズを清掃し、損傷や画質の低下を防いでください。
  - カメラの通気口を塞がないでください。熱が発生して、負傷したり、機器が損傷したりするおそれがあります。
  - 機体のシングル撮影では、デフォルトでスマートフォトモードを使用し、解像度は 120MP です。このモードでは最適な効果を得るために、シーン認識や HDR などの機能を統合しています。スマートフォトでは、連続して複数の写真を撮影し、画像合成を行います。機体やジンバルが動いているときは、スマートフォトはサポートされず、画質に差が生じる場合があります。

- 以下の条件下では、シングル撮影モードで撮影した写真に HDR 効果はありません。
  - ◆ 機体やジンバルが動いているとき、または強風のために機体が安定してホバリングできない場合。
  - ◆ カメラが自動モードで、EV 設定が手動で調整されているとき。
  - ◆ カメラはプロ/マニュアルモードになっています。
- ライブビューに機体の一部が映り込むのは正常です。最終的な映像には映りません。

## 4.10 映像の保存とエクスポート

### 収納

機体は、microSD カードを使用して写真や動画を保存することができます。推奨 microSD カードに関しては、仕様を参照してください。

microSD カードが使用できない場合は、機体の内部ストレージに写真や動画を保存することもできます。

- ⚠ 撮影のパフォーマンスを確保するには、UHS-I スピードクラス 3 以上の microSD カードが必要です。推奨 microSD カードに関しては、仕様を参照してください。

### エクスポート

- 映像をモバイル端末にエクスポートするには、クイック転送を使用してください。
- データケーブルを使用して機体をパソコンに接続し、機体の内部ストレージまたは機体に挿入された microSD カードの映像をエクスポートします。エクスポート処理中に機体の電源を入れる必要はありません。
- 機体から microSD カードを取り外し、カードリーダーに挿入して、カードリーダーから microSD カード内の映像をエクスポートします。

- ⚠
- 使用中は、SD カードスロットと microSD カードが清潔で異物がないことを確認してください。
  - 写真や動画の撮影時は、microSD カードを機体から取り出さないでください。microSD カードが損傷する可能性があります。
  - 使用する前にカメラ設定を確認し、正しく設定されていることを確認してください。
  - 大切な写真や動画を撮影する前に、いくつかの画像を試し撮りし、カメラが正しく動作するか確認してください。

- 機体の電源を正しく切ってください。正しく電源を切らなかった場合、カメラのパラメーターが正常に保存されず、記録された写真や動画に影響がある場合があります。機械が読み取れない方式で記録された画像や動画による損失に対し、DJI は一切責任を負いません。

## パノラマ動画の編集

カメラで撮影したパノラマ動画は、通常のビデオとして共有する前に編集する必要があります。スマートフォンで **DJI Fly** を使用してクイック編集を行うか、パソコンで専用のソフトウェアを使用して高度な編集を行います。


詳細については、チュートリアルビデオをご覧ください。



<https://www.dji.com/avata-360/video>

### 4.11 QuickTransfer


以下の手順に従って、機体から写真や動画をモバイル機器に素早くダウンロードしてください。

- 機体の電源を入れて、機体の自己診断テストが完了するまで待ちます。
- モバイル端末で Bluetooth と Wi-F をオンにし、測位機能も有効になっていることを確認してください。
- 以下のいずれかの方法で QuickTransfer モードに切り替えます。
  - モバイル端末で **DJI Fly** を起動し、ホーム画面の QuickTransfer カードをタップします。
  - モバイル端末で **DJI Fly** を起動し、アルバムに移動して、右上隅の  をタップします。
- 接続に成功すると、機体のファイルにアクセスでき、高速ダウンロードが可能になります。初めてモバイル端末を機体に接続する時、機体の電源ボタンを長押しして、接続を確定してください。ご注意ください。

#### スリープ時に QuickTransfer を許可

「スリープ時に QuickTransfer を許可」機能が有効になっている場合、機体の電源がオフの状態でも QuickTransfer を使用できます。

- 「スリープ時に QuickTransfer を許可」はデフォルトで有効になっています。

 機体と送信機が接続された後、DJI Fly のカメラビューで\*\*\*> カメラをタップして、「スリープ時に QuickTransfer を許可」を有効または無効にします。

2. 「スリープ時に QuickTransfer を許可」機能を使用する場合、スリープアイコンが表示されている機体にのみ接続できます。機体は電源を切った後、スリープモードに入ります。QuickTransfer の使用方法は、電源オン時と同じです。モバイル端末と機体が Wi-Fi で接続されていない場合（またはアプリが終了していてダウンロードが進行していない状態）で 1 分以上経過すると、QuickTransfer は自動的に終了し、機体はスリープモードに戻ります。


スリープモードは、以下の状況で自動的にオフになります。

- 機体が 12 時間非アクティブ。
- バッテリーが交換された。
- USB-C ケーブルが機体に接続された。

スリープモードに戻すには、機体に USB-C 接続がないことを確認し、電源ボタンを 1 回押し、約 15 秒待ちます。

スリープモードに戻すプロセス中、および「スリープ時に QuickTransfer を許可」機能を伝送に使用する場合、バッテリー残量 LED 1 と 2、および LED 3 と 4 が交互に点滅します。



-  • 最大ダウンロードレートは、5.8 GHz 周波数が法律および規制によって許可されている国や地域で、5.8 GHz 周波数帯域と Wi-Fi 接続に対応したデバイスを、干渉や障害物のない環境で使用する場合にのみ実現できます。5.8 GHz が現地の規制で許可されていない場合（日本など）、ユーザーのモバイル端末が 5.8 GHz の周波数帯域に対応していないか、環境に強い干渉がある場合、QuickTransfer は 2.4 GHz の周波数帯域を使用し、最大ダウンロードレートは 13 MB/秒に低下します。
- QuickTransfer を使用する場合、接続するためにモバイル端末の設定ページで Wi-Fi パスワードを入力する必要はありません。DJI Fly を起動すると、機体に接続するためのプロンプトが表示されます。
  - 干渉や障害物のない環境で QuickTransfer を使用し、無線ルーター、Bluetooth スピーカー、ヘッドホンなどの干渉源に近づかないでください。

## 送信機

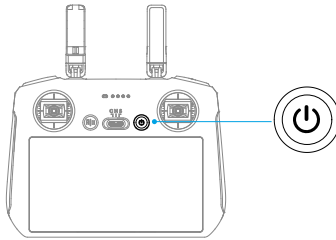
## 5 送信機

### 5.1 送信機の操作

#### 電源のオン/オフ

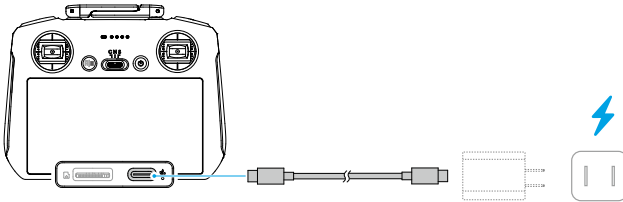
電源ボタンを 1 回押すと、現在のバッテリー残量を確認できます。

1 回押し、次に長押しすると、送信機の電源オン/オフを切り替えられます。



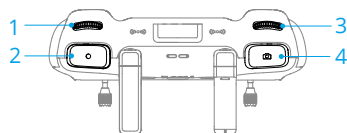
#### バッテリーの充電

充電器を送信機の USB-C ポートに接続します。



- ⚠️ 各フライトの前に送信機を完全に充電してください。送信機は、バッテリー残量が低下するとアラート音が鳴ります。
- バッテリーを良好な状態に保つために、少なくとも 3 ヶ月に 1 回はバッテリーを完全に充電してください。

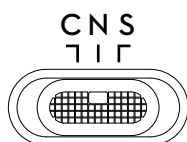
## ジンバルとカメラの操作



1. **ジンバルダイヤル**：ジンバル／ビューの傾きを制御します。
2. **録画ボタン**：1回押すと、録画を開始／停止します。
3. **カメラ制御ダイヤル**：デフォルトではズームの調整に使用します。ダイヤル機能は、焦点距離、EV、シャッター速度、ISOの調整に設定できます。
4. **シャッターボタン**：全押しで写真を撮影します。

## フライトモードスイッチ

このスイッチを切り替えて、目的のフライトモードを選択します。

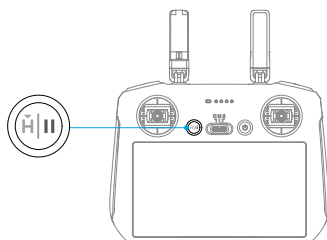


位置	フライトモード
C	シネモード
N	ノーマルモード
S	スポーツモード

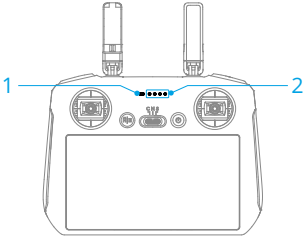
## 飛行一時停止／RTH ボタン

一度押すと、機体の動作にブレーキがかかり、その場でホバリングします。

送信機からピープ音が鳴り、RTHが開始するまで、ボタンを長押しします。機体は最後に記録されたホームポイントへ戻ります。再度ボタンを押すと、RTHをキャンセルし機体を制御できるようになります。



## 5.2 送信機の LED



1. ステータス LED
2. バッテリー残量 LED

### ステータス LED

点滅パターン	説明
— 赤色点灯	機体との接続が切断。
…… 赤色点滅	機体のバッテリー残量が低下。
…… 緑色点灯	機体と接続完了。
…… 青色点滅	送信機は機体にリンク中。
— 黄色点灯	ファームウェア更新に失敗。
— 青色点灯	ファームウェア更新に成功。
…… 黄色点滅	送信機のバッテリー残量が低下。
…… 水色に点滅	操作スティックが中央位置にない。

### バッテリー残量 LED

点滅パターン	バッテリー残量
	76～100%
	51～75%
	26～50%
	0～25%

## 5.3 送信機のアラート

エラーや警告がある場合、送信機がピープ音を鳴らします。タッチ画面または DJI Fly にプロンプトが表示された場合は注意してください。

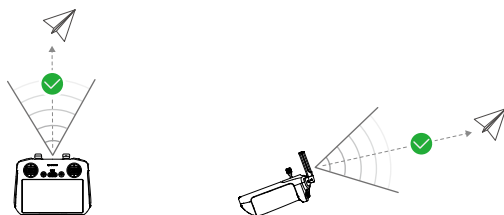
画面の上から下にスワイプして[ミュート]を選択すると、アラート音を無効になります。もしくは、音量バーを 0 にスライドすると、一部の警告アラート音が無効になります。

送信機は RTH 中にアラート音を鳴らします、これを止めることはできません。送信機は、送信機のバッテリー残量が低下するとアラート音が鳴ります。電源ボタンを押すと、バッテリー残量低下のアラート音はキャンセルできます。バッテリー残量が極度に低くなると、アラート音はキャンセルできません。

送信機の電源が入っている状態で、機体と接続せずに一定時間操作しないと、アラート音が鳴ります。アラート音が止まると、自動的に電源がオフになります。操作スティックを動かすか、任意のボタンを押すと、キャンセルされます。

## 5.4 最適な伝送範囲

機体と送信機間の信号は、アンテナと機体の位置関係が下の図で示すような状態になっているときに最も信頼性が高くなります。信号が弱い場合は、送信機の方向設定を調整するか、機体を送信機に近づけてください。



- ⚠️ 送信機と同じ周波数で動作する他のワイヤレス端末を使用しないでください。送信機が信号干渉を受ける場合があります。
- 飛行中において送信信号が弱い場合、DJI Fly にプロンプトが表示されます。姿勢インジケータの表示に従って、送信機の向きを調整して、機体が最適な伝送範囲内にあることを確認してください。

## 5.5 送信機のリンク

送信機をコンボとして購入した場合は、送信機はすでに機体にリンクされています。リンクされていない場合は、以下の手順に従って、アクティベーションした後に送信機と機体をリンクさせてください。

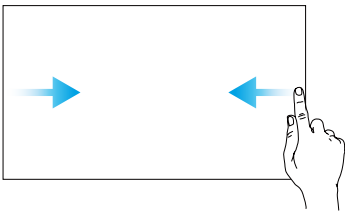
1. 機体と送信機の電源を入れます。
2. DJI Fly を開始します。
3. カメラビューで、\*\*\*> **制御 (コントロール)** > **機体の再ペアリング** をタップします。リンク中は送信機のステータス LED が青色に点滅し、送信機がビーブ音を鳴らします。
4. 機体の電源ボタンを 4 秒以上押し続けます。リンクの準備ができると、機体はビーブ音を鳴らし、バッテリー残量 LED が連続して点滅します。リンクが成功すると、送信機はビーブ音を 2 回鳴らし、ステータス LED が緑色に点灯します。

- 💡
- リnkは、送信機が機体から 0.5 m 以内にある状態で行ってください。
  - 新しい送信機を同じ機体にリンクさせると、すでにリンクされていた送信機は自動でリンク解除されます。

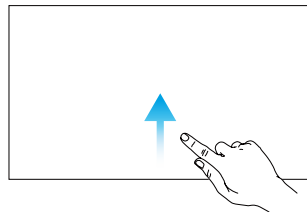
## 5.6 タッチ画面の操作

- ⚠️ • タッチ画面は防水ではありません。慎重に操作してください。

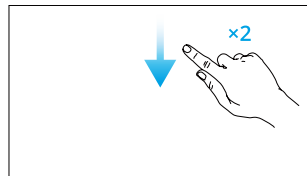
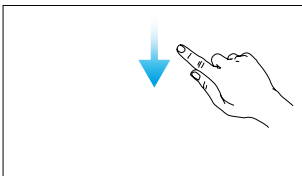
### スクリーンジェスチャー



**戻る** : 画面の左または右から中央にスワイプすると、前の画面に戻ります。



**DJI Fly に戻る** : 画面の下部から上にスワイプすると、DJI Fly に戻ります。



**ステータスバーを開く**：DJI Fly で、画面の上部から下にスワイプすると、ステータスバーが開きます。

ステータスバーには、時刻、Wi-Fi 信号、送信機のバッテリー残量などが表示されます。

**クイック設定を開く**：DJI Fly で、画面の上部から下に 2 回スワイプすると、[クイック設定]が開きます。

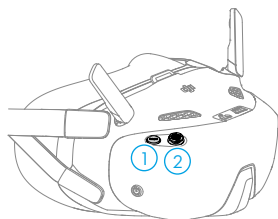
# ゴーグルとモーショ ンコントローラー

---

## 6 ゴーグルとモーションコントローラー

### 6.1 ゴーグルの操作

#### ゴーグルのボタン



#### 1. 戻るボタン

押すと前のメニューに戻るか、現在のビューを終了します。

#### 2. 5D ボタン

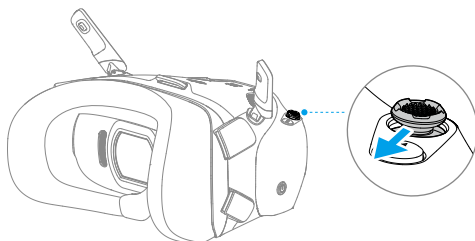
押すと、ゴーグルの FPV ビューからさまざまなメニューを開きます。メニューが開いたら、ボタンを押してメニューを移動したり、パラメーター値を調整することができます。押して、選択を確定します。

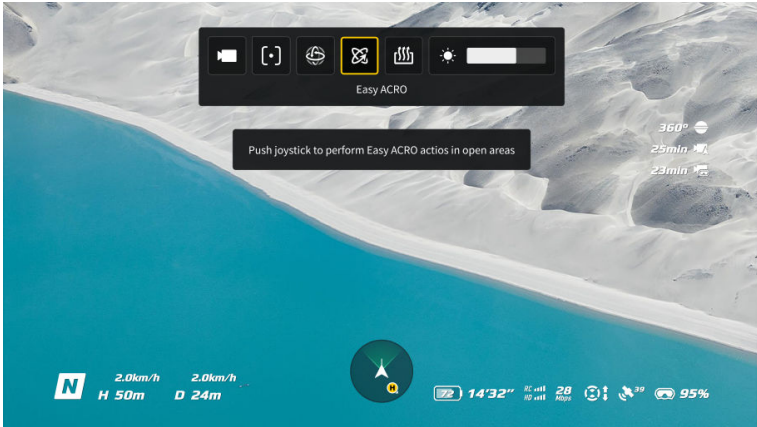
ビデオ再生中、ボタンを押して操作します。

#### メニューを開く

##### ショートカットメニュー

FPV ビューから 5D ボタンを後方に押すと、ショートカットメニューが開きます。

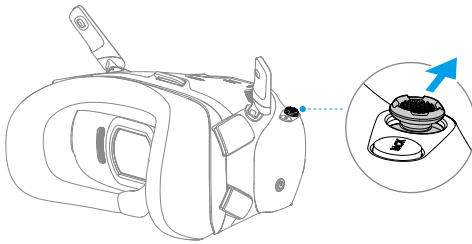


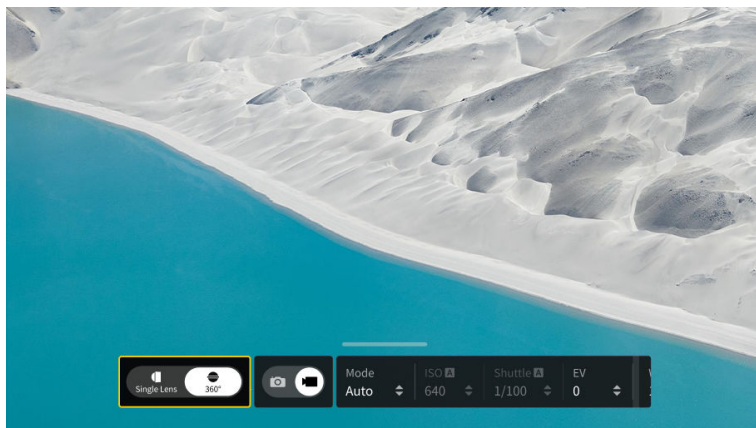


## カメラ設定

FPV ビューから 5D ボタンを前方に押すと、カメラ設定パネルが開きます。

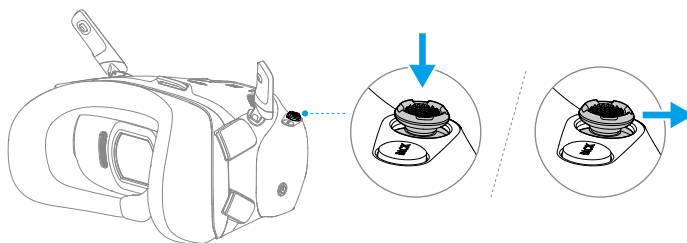
パラメーターパネルで右に押すと、さらに多くのパラメーターを表示・設定することができます。





## ゴーグルメニュー

5D ボタンを押すか、または FPV ビューから 5D ボタンを右に押すと、メニューが開きます。

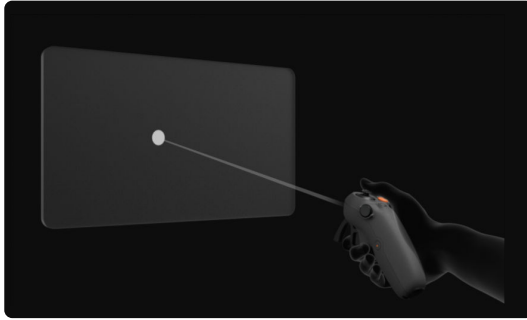


- ☀️ • **設定 > 安全性**、[消失前のカメラビュー]に入ると、信号が消失する前の時間に機体を撮影した映像を使用し、機体の位置を特定するのに役立ちます。機体に信号とバッテリー残量がまだある場合は、ESC のビープ音をオンにすると、機体からのビープ音で機体の位置を特定できます。
- **設定 > 制御**に入り、ゴーグルのチュートリアルを視聴します。

## AR カーソル

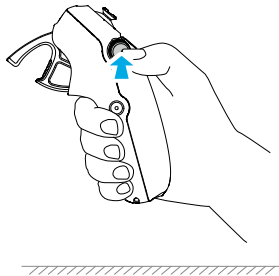
- ⚠️ • AR カーソルは、車や船など動いている物体の上で使用すると、正しく機能しません。

離陸前、またはロックボタンを使用して機体をホバリングさせる際、ユーザーは AR カーソル（先端に丸のついた白い線）を使用して、ゴーグルの画面を操作することができます。



## カーソルの再センタリング

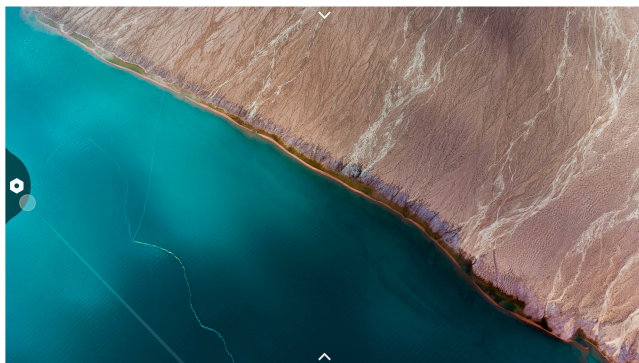
ゴーグルの画面にカーソルが表示されていない場合は、モーションコントローラーを下図のように持ち、モーションコントローラーの左側にあるダイヤルを長押ししてカーソルを再調整してください。



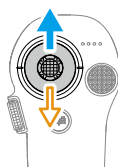
それでもカーソルが見つからない場合は、画面にカーソルが表示されるまでモーションコントローラーを上下に傾けます。

## メニューの操作

- モーションコントローラーの動きを利用して、画面左側の矢印にカーソルを移動させます。アクセルを最初の停止位置まで軽く引くと、カーソルが小さくなり、メニューが開きます。

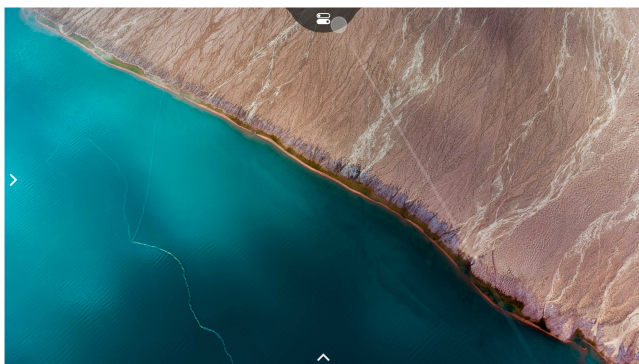


モーションコントローラーのジョイスティックを使用して、メニューを上下にスクロールします。

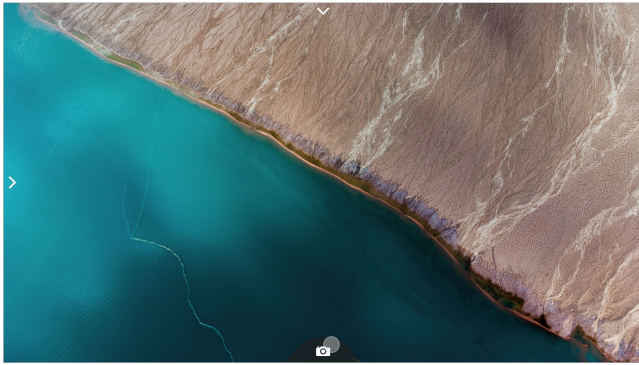


終了または前のメニューに戻るには、アクセルを前方に押すか、カーソルが画面上の空いている場所にあるときにアクセルを軽く引きます。

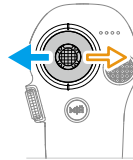
- 画面上部の矢印にカーソルを合わせ、アクセルを引くとショートカットメニューに入り、録画などの設定を行うことができます。



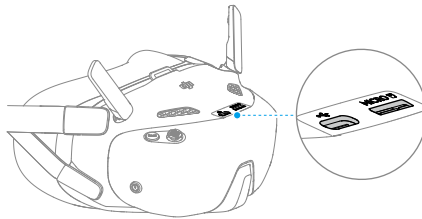
- 画面下部の矢印にカーソルを合わせ、アクセルを引いてカメラ設定に入り、機体カメラのパラメーターを設定します。



モーションコントローラーのジョイスティックを使用して、メニューを左右にスクロールします



## ゴーグルの映像の保存とエクスポート



### 映像の保存

ゴーグルは microSD カードの使用に対応しています。microSD カードの挿入後、[Record With] が機体とゴーグルの両方に設定されている場合、機体が動画を撮影している間、ゴーグルは画面に表示されているライブビューを同時に録画し、ゴーグルの microSD カードに保存します。

## 映像のエクスポート

録画した映像は以下の方法でエクスポートできます。


- ゴーグルの電源を入れます。ゴーグルの USB-C ポートをパソコンに接続し、画面の指示に従って映像をエクスポートします。
- ゴーグルから microSD カードを取り外し、カードリーダーに挿入して、カードリーダーから microSD カード内の映像をエクスポートします。


画面録画には、デフォルトで OSD 要素が含まれます。OSD 要素なしで画面を録画するには、以下のように設定を変更してください。

1. ゴーグルメニューを開きます。
2. **設定 > カメラ > カメラ詳細設定**の順に選択し、**カメラビュー録画**を無効にします。

## ライブビュー共有

DJI Goggles N3 は、以下の方法で飛行ライブビューを共有することができます。

- 
-  • 機体、ゴーグル、送信機の電源を入れます。すべてのデバイスがリンクされていることを確認します。
- 

-  • パイロットの操作を妨げないよう、離陸前、または機体がブレーキをかけている時やホバリングしている時にライブビュー共有機能を操作してください。
- このゴーグルは、ライブビューの共有において、一度に 1 台のスマートフォンとの接続しかサポートしていません。この間、他のスマートフォンは接続できません。
  - スマートフォンに接続している場合、アルバム内の画像や動画を表示すると、ライブビュー共有は一時停止されます。共有を回復するには、アルバムを終了します。
  - 配信モードを使用する場合、オーディエンスとパイロットゴーグルは同じ機体モデルを選択する必要があります。
- 

## スマートフォンとの有線接続

1. ゴーグルの USB-C ポートをスマートフォンに接続します。
2. DJI Fly アプリを起動し、画面右下の **GO FLY** をタップすると、ライブビューに入ります。

## その他のゴーグルへの配信

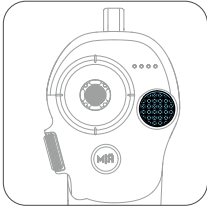
1. DJI Goggles N3 メニューに入り、**[伝送]** を選択し、**[パイロット]** サブメニューに入ります。
2. 配信モードをオンにすると、デバイス番号が表示されます。

3. 他のゴーグルで、ゴーグルのメニューに入り、**[伝送]** を選択すると、**[オーディエンス]** サブメニューに入ります。
4. 近くにあるゴーグルが配信モードをオンにすると、そのデバイスと信号強度が **[オーディエンス]** サブメニューに表示されます。ライブビューにアクセスするデバイス番号を選択します。ライブビュー共有を終了するには、**[パイロット]** サブメニューに切り替えます。

## 6.2 モーションコントローラーの操作

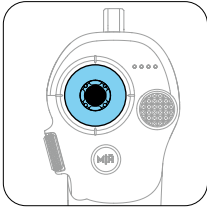
### ボタン機能

#### ロックボタン



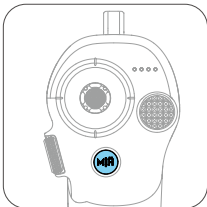
- 離陸：2回押すと機体のモーターが起動し、長押しすると機体が離陸します。機体は約 1.2 m まで上昇し、ホバリングします。
- 着陸：機体のホバリング中に長押しすると、機体は着陸し、モーターが停止します。
- ブレーキ：飛行中に押すと、機体の動作にブレーキがかかり、その場でホバリングします。

#### ジョイスティック



- 上下に動かすと、機体の上昇または下降します。
- 左右に動かすと、機体の水平方向の左または右に動きません。
- 簡単 ACRO が有効になっている場合、ジョイスティックを動かして、さまざまな簡単 ACRO 動作を実行できます。

#### モードボタン

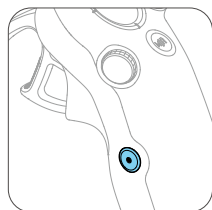


- 押すと、ノーマルモードとスポーツモードが切り替わります。
- 長押しすると、RTH を起動します。機体が RTH を実行中に、モードボタンまたはロックボタンを 1 回押すと RTH はキャンセルされます。
- バッテリー残量が低下し、ホームポイントまでしか飛行できなくなると、ゴーグルに警告プロンプトが表示され、プロンプトに従って RTH が開始されます。モードボタンを押すと、プロンプトはキャンセルされます。



### ダイヤル

- RTH 中および着陸中（2 m 以上）、回転させると、ビューを傾けることができます。
- 簡単 ACRO が有効になっている場合、ダイヤルを回転させると、簡単 ACRO 動作を切り替えることができます。
- AR カーソル使用時にダイヤルを長押しすると、画面上のカーソルが再センタリングされます。



### シャッター／録画ボタン

- 1 回押す：写真を撮影するか、録画を開始または停止します。
- 長押し：写真モードと動画モードを切り替えます。

## モーションコントローラーのアラート

送信機は、バッテリー残量が 6%~10%になるとアラートが鳴ります。電源ボタンを押すと、バッテリー残量低下のアラート音をキャンセルできます。バッテリー残量が 5%未満になると重度のバッテリー残量警告が鳴り、これはキャンセルできません。送信機は RTH 中にアラート音を鳴らします、これを止めることはできません。

## 最適な伝送範囲

モーションコントローラーとゴーグル間の相対距離が 3 m 未満のとき、信号の信頼性が最も高くなります。



- ⚠️ • モーションコントローラーとゴーグルの間に障害物がないように、屋外の開けた環境で使用することをお勧めします。障害物があると、伝送に影響を及ぼす恐れがあります。

- 干渉を避けるため、モーションコントローラーと同一の周波数で他の無線機器を絶対に使用しないでください。

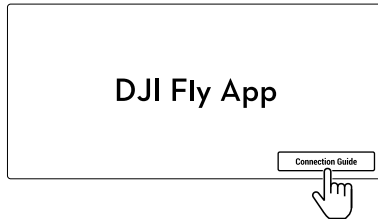
## 6.3 リンク作業

リンク前の準備：

1. リンク作業を行う前に、機体、ゴーグル、遠隔操作デバイスの電源を入れます。リンク作業は、機器が機体から **0.5 m** 以内にある状態で行ってください。デバイスが最新のファームウェアバージョンに更新され、十分なバッテリー残量があることを確認してください。
2. ゴーグルメニューを開き、**ステータス**を選択し、メニュー上部に表示されている機体モデルが正しいことを確認します。正しくない場合は、メニューの右上隅から**切り替え**を選択し、適切な機体を選択します。

### DJI Fly アプリを使用したリンク作業（推奨）

アクティベーション後、ゴーグルをスマートフォンに接続した状態にします。スマートフォンから DJI Fly の**接続ガイド**をタップし、画面の指示に従ってリンク作業を行います。



### ボタンを使用したリンク作業

1. 機体とゴーグルのリンク作業：



- a. 機体の電源ボタンを、ピーブ音が1回鳴り、バッテリー残量 LED が順番に点滅し始めるまで長押しします。

- b. ゴーグルのピープ音が鳴り続け、電源ボタンが黄色に点滅し始めるまで、ゴーグルの電源ボタンを長押しします。
  - c. リンクが完了すると、機体のバッテリー残量 LED が点灯してバッテリー残量が表示されます。ゴーグルのピープ音が止まり、映像伝送が正常に表示できるようになります。
2. ゴーグルと送信機のリンク作業



- a. ゴーグルのピープ音が鳴り続け、電源ボタンが黄色に点滅し始めるまで、ゴーグルの電源ボタンを長押しします。
- b. ピープ音が鳴り続け、バッテリー残量 LED が順番に点滅し始めるまで、遠隔操作デバイスの電源ボタンを長押しします。
- c. リンク作業が完了すると、ゴーグルと遠隔操作デバイスのピープ音は止まり、バッテリー残量が表示されます。

- ⚠️ • 飛行中、機体は 1 台の遠隔操作デバイスでのみ制御できます。機体が複数の送信機デバイスとリンクされている場合には、リンク作業の前に他の送信機デバイスの電源を切っておいてください。

## 6.4 クリーニングとメンテナンス

柔らかく、乾いた清潔な布でゴーグルの表面をきれいにします。レンズ用クリーニングクロスを使用して、レンズの中心から外縁に向かって円を描くように拭き取ります。

- ⚠️ • ゴーグル一体型レンズはアルコールウェットティッシュで拭かないでください。
- レンズは優しく拭いてください。視界品質に影響を及ぼすことがあるので、レンズをこすらないでください。
  - アルコールやその他の洗浄剤を使用してフォームパッドとバッテリー収納部の柔らかい面を拭かないでください。
  - フォームパッド、バッテリー収納部の柔らかい面、その他のコンポーネントを、鋭利な物で引き裂いたり引っかいたりしないでください。
  - 高温や湿度の高い環境によりレンズや他のコンポーネントが損傷しないように、ゴーグルは室温の乾燥した場所で保管してください。

- 画面の損傷を防ぐため、レンズを直射日光に当てないでください。
-

# 付録

---

## 7 付録

### 7.1 仕様

仕様については、以下のウェブサイトをご参照してください。

<https://www.dji.com/avata-360/specs>

### 7.2 互換性

互換性のある製品については、次のウェブサイトをご覧ください。

<https://www.dji.com/avata-360/faq>

### 7.3 ファームウェア更新


#### 使用 DJI Fly

送信機を使用する場合は、機体と送信機を接続し、**DJI Fly** を実行します。新しいファームウェア更新が利用できる場合、通知が表示されます。画面上の指示に従って、アップデートを開始します。送信機が機体にリンクされていない場合はファームウェアを更新できませんのでご注意ください。ファームウェア更新には、インターネット接続が必要となります。

没入型モーションコントロールを使用する場合は、機体、ゴーグル、リモートコントロール機器の電源を入れ、すべての機器がリンクしていることを確認します。ゴーグルの **USB-C** ポートをスマートフォンに接続します。**DJI Fly** を起動し、プロンプトに従って更新を行います。ファームウェア更新には、インターネット接続が必要となります。

#### DJI Assistant 2（一般向けドローン用）の使用

1. デバイスの電源を入れます。USB-C ケーブルで、デバイスをパソコンに接続します。
2. **DJI Assistant 2（一般向けドローン用）** を起動し、**DJI アカウント** でログインします。
3. デバイスを選択し、画面左側にある **ファームウェア更新** をクリックします。
4. ファームウェアを選択します。
5. ファームウェアがダウンロードされるまで待ちます。ファームウェアの更新が自動的に開始されます。ファームウェア更新が完了するまで待ちます。

- 
-  • バッテリーファームウェアは、機体のファームウェアに含まれています。必ずすべてのバッテリーを更新してください。
- 必ず記載されている全ての手順に従って、ファームウェアを更新してください。手順に従わない場合には更新に失敗する場合があります。

- 更新中はパソコンがインターネットに接続されていることを必ず確認してください。
- 更新中は USB-C ケーブルの接続を外さないでください。
- ファームウェア更新には約 10 分かかります。更新処理中、ジンバルがゆっくりと動作し、機体ステータスインジケーターが点滅して機体が再起動しますが、これは正常な動作です。更新が完了するまでしばらくお待ちください。

---

ファームウェア更新情報については、以下のリンクにアクセスし、『リリースノート』を参照してください。

<https://www.dji.com/avata-360/downloads>

## 7.4 フライトレコーダー

フライトテレメトリ、機体のステータス情報、その他のパラメーターなどのフライトデータは、機体内蔵のデータレコーダーに自動的に保存されます。DJI Assistant 2（一般向けドローン用）を使用して、データにアクセスできます。

## 7.5 アフターサービス情報

アフターサービスポリシー、修理サービス、サポートについては、<https://www.dji.com/support> をご確認ください。



連絡先

DJI サポート

本内容は予告なく変更される場合があります。  
最新版は下記よりダウンロードしてください



<https://www.dji.com/avata-360/downloads>

本書についてご質問がある場合は、DJI（[DocSupport@dji.com](mailto:DocSupport@dji.com)宛にメッセージを送信）までお問い合わせください。

DJI と AVATA は、DJI の商標です。

Copyright © 2026 DJI All Rights Reserved.