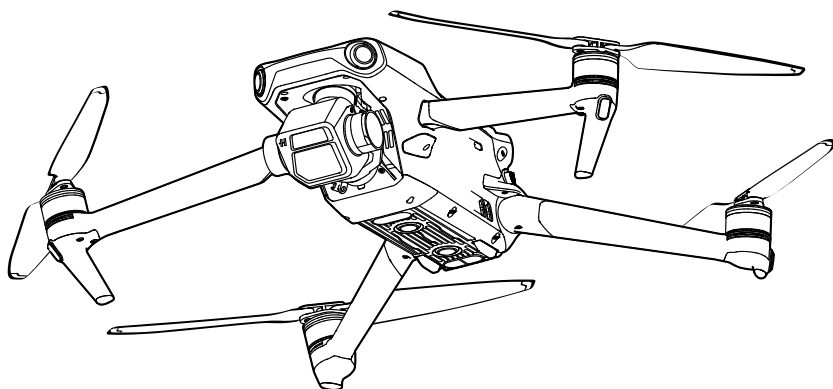


# **dji** MAVIC 3 / MAVIC 3 V2.0

ユーザーマニュアル v2.1 2024年6月



## 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。

## トピックへの移動

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。

## 本書の印刷

本書は高解像度印刷に対応しています。

## 修正ログ

バージョン	日付	修正
v1.2	2021.12	「インテリジェントフライトモード」セクションを追加。
v1.4	2022.1	スマートRTHを更新、クイックショット、クイック転送、USBモード機能を追加。
v1.6	2022.5	望遠カメラ機能などを更新。
v1.8	2022.11	クルーズ制御、ナイトモードなどの新機能を追加。EU地域C1認証と米国向けリモートID要件への対応を追加。
v2.0	2022.12	ウェイポイント飛行を追加。

# 本マニュアルの使用方法

## 凡例

⚠ 重要

💡 ヒントとコツ

📖 参考

## 初めてのフライト前にお読みいただくもの

DJI™ MAVIC™ 3をお使いになる前に、以下の資料をお読みください：

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

DJIのウェブサイトにある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。初めての飛行に際しては「クイックスタートガイド」をよく読み、詳細に関しては本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、DJI Mavic 3のチュートリアルビデオを視聴でき、Mavic 3の安全な使用方法を知ることができます：

MAVIC 3



<https://s.dji.com/ZGppl5>

MAVIC 3 CINE



<https://s.dji.com/ZGppl4>

## 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。上記の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。

- ⚠
- DJI RC Pro送信機には、DJI Flyアプリがすでにインストールされています。DJI RC-N1送信機のご使用にあたり、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。
  - Android版のDJI Flyは、Android v6.0以降で動作します。iOS版のDJI Flyは、iOS v11.0以降で動作します。

\*より安全にご使用いただくために、飛行中にこのアプリに接続、または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。これはDJI FlyおよびDJIの機体に対応するすべてのアプリに適用されます。

## DJI Assistant 2（一般向けドローン用）のダウンロード

<http://www.dji.com/mavic-3/downloads>から、DJI Assistant 2（一般向けドローン用）をダウンロードしてください。

- ⚠
- 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。製品を適切に動作させ、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

修正ログ	2
本マニュアルの使用方法	2
凡例	2
初めてのフライト前にお読みいただくもの	2
チュートリアルビデオ	2
DJI Fly アプリのダウンロード	2
DJI Assistant 2（一般向けドローン用）のダウンロード	2
製品の特徴	6
はじめに	6
初めてのご使用にあたって	7
各部名称	9
機体	14
フライトモード	14
機体ステータスインジケーター	15
RTH（Return-to-Home：帰還）	16
ビジョンシステムおよび赤外線検知システム	21
インテリジェント フライトモード	23
高度操縦支援システム（APAS 5.0）	35
フライトレコーダー	36
クイック転送	36
プロペラ	37
インテリジェント フライトバッテリー	38
ジンバル&カメラ	43
送信機	46
DJI RC Pro	46
RC-N1	54
送信機のリンク	58
DJI Fly アプリ	60
ホーム	60
カメラビュー	61

飛行	67
飛行環境の条件	67
責任ある機体操作	67
飛行制限と GEO 区域	68
フライト前チェックリスト	69
自動離陸／自動着陸	70
モーターの始動と停止	70
飛行テスト	71
付録	73
仕様	73
ファームウェア更新	78
トラブルシューティングの手順	79
リスクと警告	79
廃棄処分について	80
C1 認証	80
アフターサービス情報	84

## 製品の特徴

---

本セクションではDJI Mavic 3について紹介し、機体と送信機の各部名称について説明します。

# 製品の特徴

## はじめに

DJI Mavic 3は、赤外線検知システムと前方/後方/上方/側方/下方ビジョンシステムの両機能を搭載し、あらゆる方向の障害物を避けながら、ホバリングや屋内外での飛行が可能で、自動帰還 (Return-to-Home : RTH) の機能も搭載しています。この機体の最大飛行速度は75.6 km/h、最大飛行時間は46分です。

DJI RC Pro送信機には、1920x1080ピクセルの解像度で1000 cd/m<sup>2</sup>の高輝度5.5インチモニターが搭載されています。ユーザーはWi-Fi経由でインターネットに接続でき、Android OSにはBluetoothとGNSSが含まれています。DJI RC Proは、ジンバルを制御できることに加えて、カスタムボタンも搭載しており、その最大駆動時間は3時間です。また、様々な機体に対応する予定です。RC-N1送信機は機体からモバイル端末上のDJI Flyアプリへ映像を送信し、表示します。送信機は、搭載されたボタンを使用して機体とカメラを簡単に制御でき、駆動時間は6時間です。

## 主な機能

**ジンバル&カメラ:** DJI Mavic 3は、4/3型CMOSセンサーHasselblad L2D-20cカメラを使用し、20 MPの写真撮影と5.1K/50fps、DCI 4K/120fps、Apple ProRes 422 HQ\*およびH.264/H.265の動画撮影を可能にします。このカメラは、f/2.8からf/11の絞り値の調整が可能で、12.8ストップのダイナミックレンジを実現し、10ビットのD-Log動画に対応しています。望遠カメラにより、探索モードを使用して最大28倍ズームで撮影することが可能です。

**映像伝送:** DJI Mavic 3は、4個の内蔵アンテナとDJIの長距離伝送技術O3+を搭載しています。最大伝送距離は15 km（日本国内では8 km）を誇り、最大1080p/60fpsの映像を機体からDJI Flyアプリへ送信し、表示します。送信機は2.4 GHzと5.8 GHzの両方で動作し、自動的に最適な伝送チャンネルを選択できます（日本国内は2.4 GHzのみ利用可）。

**インテリジェント フライトモード:** また、高度操縦支援システム5.0 (APAS 5.0)により、機体があらゆる方向の障害物を回避するため、ユーザーは機体の操作に集中できます。

\* DJI Mavic 3 Cine/DJI Mavic 3 Cine V2.0の機体にもみ1TB SSDが内蔵され、Apple ProRes動画の録画と保存に対応します。EU地域内でMavic 3 V2.0 とMavic 3 Cine V2.0 を使用するときには、C1認証への適合のため、いくつかの要件と制限があります。本マニュアルに記載されているそれ以外の特徴や機能は、DJI Mavic 3/Mavic 3 V2.0 と DJI Mavic 3 Cine/Mavic 3 Cine V2.0の機体に適用されます。



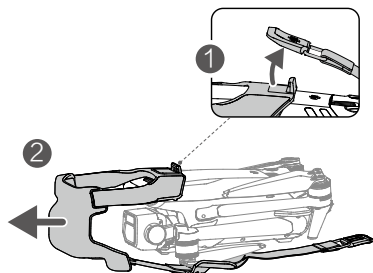
- 最大飛行時間は、無風の環境下で一定の飛行速度32.4 km/hで飛行させ試験しました。最大飛行速度は、無風の海拔高度で試験しました。欧州連合（EU）では、最大飛行速度は68.4 km/hに制限されています。これらの値は参考値です。
- 送信機は、電波干渉のない広くて開けた場所で、高度約120 mの時、最大伝送距離（FCC）に達します。最大伝送距離とは、機体が伝送を送受信できる最大距離を指します。機体が1回の飛行で飛行できる最大距離を指すものではありません。最大動作時間は、ラボ環境での試験によるもので、モバイル端末の充電時間を含みません。この値は参考値です。
- 5.8 GHzは、一部の地域では対応していません。現地法および規制を順守してください。
- DJI RC-N1、DJI RC Pro送信機、NDフィルターの全タイプは、Mavic 3と完全な互換性があります。

## 初めてのご使用にあたって

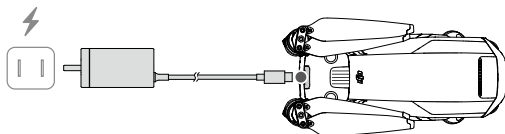
DJI Mavic 3は、折りたたんだ状態で梱包されています。以下の手順に従って、機体と送信機を展開してください。

### 機体の準備

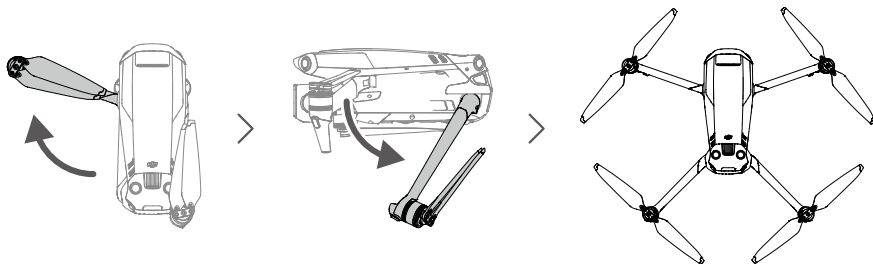
1. ストレージカバーを取り外します。



2. すべてのインテリジェント フライトバッテリーは、安全のためにハイバネーション モードで配送されます。初めて使用する際は、付属の充電器を使用して、インテリジェント フライトバッテリーを充電してアクティベーションしてください。インテリジェント フライトバッテリーは約1時間36分で完全に充電します。充電時間は、充電器の固定ケーブルを使用して測定されたものです。このケーブルを使用して、インテリジェント フライトバッテリーを充電することをおすすめします。



3. 前方のアーム、後方のアーム、プロペラブレードの順に展開します。

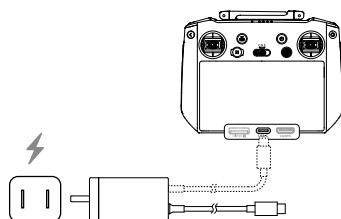


- ⚠
- 確実に、前方のアームを展開してから、後方のアームを展開してください。
  - ストレージカバーを取り外し、すべてのアームを展開してから、機体の電源を入れてください。この手順に従わないと、機体の自己診断テストに影響が出る恐れがあります。
  - 機体を使用しないときは、ストレージカバーを装着してください。

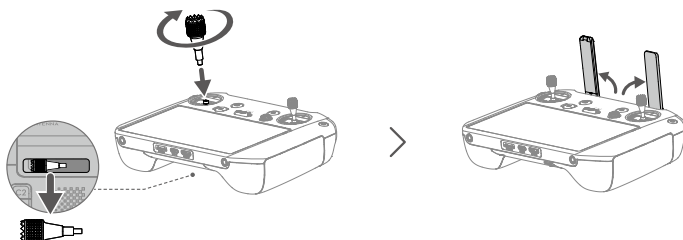
## 送信機の準備

以下の手順で、DJI RC Pro送信機を使用する準備をしてください。

1. 付属の充電器を使用して、USB-Cポートを介して送信機を充電し、バッテリーを使えるようにします。

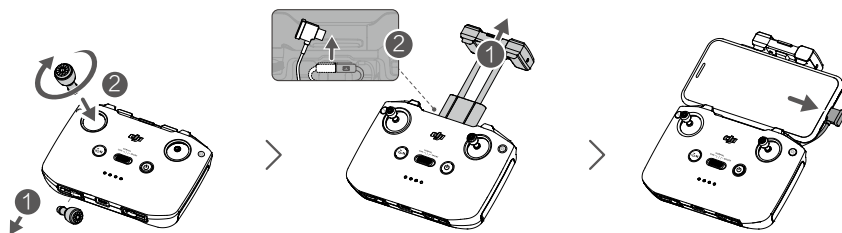


2. 操作スティックを送信機の収納スロットから取り外し、所定の位置にねじって取り付けます。
3. アンテナを展開します。
4. 初めて送信機を使用する場合、アクティベーションが必要です。アクティベーションする際は、インターネットへの接続が必要になります。電源ボタンを押した後、長押しして送信機の電源を入れます。画面の指示に従って、送信機をアクティベーションします。



以下の手順で、DJI RC-N1送信機を準備してください。

1. 操作スティックを送信機の収納スロットから取り外し、所定の位置にねじって取り付けます。
2. モバイル端末ホルダーを引き出します。モバイル端末の種類に合わせて、適切な送信機ケーブルを選択してください。Lightningコネクターケーブル、Micro USBケーブルとUSB-Cケーブルが同梱されています。電話のアイコンが付いたケーブルの端をお手持ちのモバイル端末に接続します。モバイル端末がしっかりと固定されていることを確認してください。



⚠️ • Androidモバイル端末を使用しているときにUSB接続プロンプトが表示された場合は、[充電のみ]を選択してください。手順に従わないと、接続に失敗する場合があります。

## DJI Mavic 3 機体のアクティベーション

初めて使用する前に、DJI Mavic 3をアクティベーションする必要があります。機体と送信機の電源を入れた後、DJI Flyで画面上の指示に従ってDJI Mavic 3をアクティベーションします。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。

## 機体と送信機の紐付け

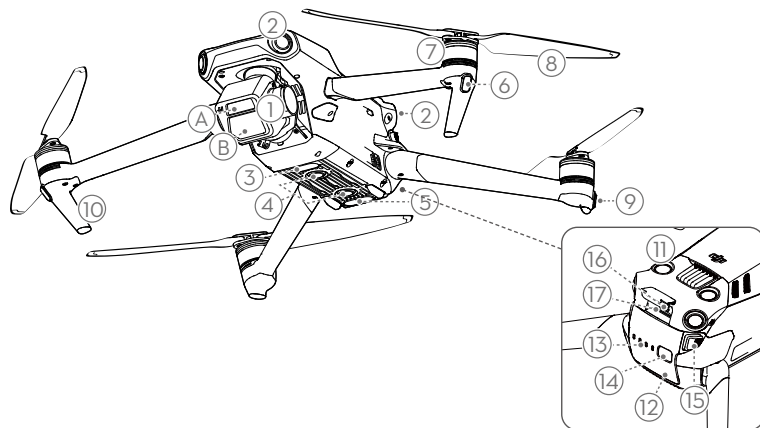
最良のアフターサービスを受けられるように、機体と送信機を紐付けておくことをお勧めします。アクティベーション後、画面の指示に従って、機体と送信機を紐付けします。

## ファームウェア更新

新しいファームウェアが利用可能になると、DJI Flyにプロンプトが表示されます。最高のユーザーエクスペリエンスを提供するために、プロンプトが表示されたら、ファームウェアを更新することをお勧めします。

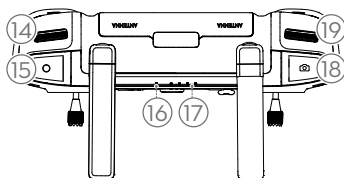
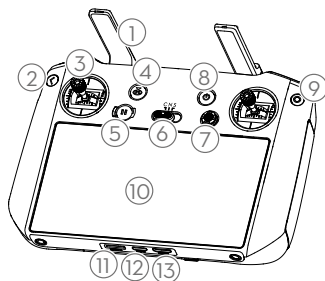
## 各部名称

### 機体

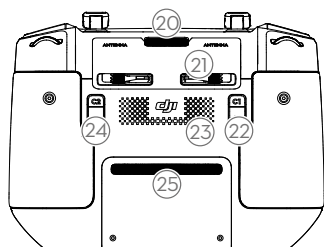


- |                           |                        |
|---------------------------|------------------------|
| 1. ジンバル&カメラ               | 9. 機体ステータスインジケータ       |
| A. 望遠カメラ                  | 10. ランディングギア (アンテナ内蔵)  |
| B. Hasselblad L2D-20c カメラ | 11. 上方ビジョンシステム         |
| 2. 全水平方向ビジョンシステム          | 12. インテリジェント フライトバッテリー |
| 3. 底部補助ライト                | 13. バッテリー残量LED         |
| 4. 下方ビジョンシステム             | 14. 電源ボタン              |
| 5. 赤外線検知システム              | 15. バッテリーバックル          |
| 6. フロントLED                | 16. USB-Cポート           |
| 7. モーター                   | 17. microSDカードスロット     |
| 8. プロペラ                   |                        |

## DJI RC Pro



1. アンテナ  
機体制御信号と動画無線信号を中継します。
2. 戻るボタン  
1回押すと前の画面に戻ります。2回押すとホーム画面に戻ります。
3. 操作スティック  
操作スティックを使用して、機体の動きを制御します。DJI Flyのフライトコントロールモードを設定します。操作スティックは、着脱可能で簡単に収納できます。
4. Return-to-Home (RTH) ボタン  
長押しすると、RTHを起動します。再度押すと、RTHはキャンセルされます。
5. 飛行一時停止ボタン  
ボタンを一回押すと機体にブレーキがかかり、その場でホバリングを行います (GNSSまたはビジョンシステムが利用可能な場合のみ)。
6. フライトモードスイッチ  
Cine (シネ)、Normal (ノーマル)、Sport (スポーツ) の3種類のフライトモードを切り替えます。
7. 5Dボタン  
カメラビュー画面で[設定]→[制御]の順で移動して、DJI Flyの5Dボタン機能を確認します。
8. 電源ボタン  
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。送信機の電源が入っているとき
- に、1回押すと、タッチ画面のオン/オフを切り替えられます。
9. 確認ボタン  
1回押しして選択を確定します。DJI Flyを使用している場合は、このボタンは機能しません。
10. タッチ画面  
画面をタッチして、送信機を操作します。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。
11. microSDカードスロット  
microSDカードの挿入に使用します。
12. USB-Cポート  
充電用です。
13. Mini HDMIポート  
動画の出力用です。
14. ジンバルダイヤル  
カメラのチルトを操作します。
15. 録画ボタン  
1回押すと、録画を開始/停止します。
16. ステータスLED  
送信機のステータスを示します。
17. バッテリー残量LED  
送信機の現在のバッテリー残量を表示します。
18. フォーカス/シャッターボタン  
ボタンを半押しするとオートフォーカスが作動し、全押しすると写真を撮影します。
19. カメラ制御ダイヤル  
ズーム制御用です。



20. 通気口

放熱の際に使用します。使用中は通気口を塞がないでください。

21. 操作スティック収納スロット  
操作スティックの収納用です。

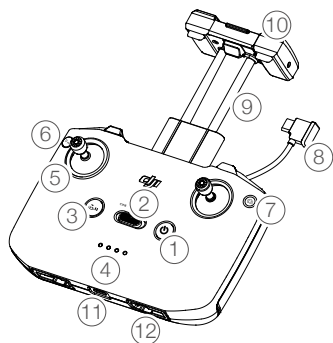
22. カスタムボタンC1  
ジンバルの再センタリングとジンバルを下方に向ける機能を切り替えます。この機能はDJI Flyで設定できます。

23. スピーカー  
音声を出力します。

24. カスタムボタンC2  
1回押すと、底部補助ライトの点灯／消灯を切り替えます。この機能はDJI Flyで設定できます。

25. 吸気口  
放熱の際に使用します。使用中は吸気口を塞がないでください。

RC-N1



1. 電源ボタン

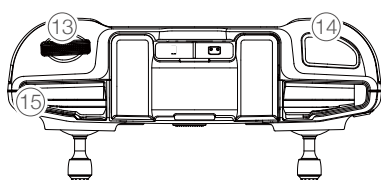
ボタンを1回押すと、現在のバッテリー残量を確認できます。ボタンを1回押し、次に長押しすると、送信機の電源オン／オフを切り替えられます。

2. フライトモードスイッチ

スポーツ、ノーマル、シネモードを切り替えます。

3. 飛行一時停止／RTH (Return-to-Home) ボタン

ボタンを一回押すと機体にブレーキがかかり、その場でホバリングを行います (GNSSまたはビジョンシステムが利用可能な場合のみ)。このボタンを長押しすると、RTHを起動します。再度押すと、RTHはキャンセルされます。



4. バッテリー残量LED

送信機の現在のバッテリー残量を表示します。

5. 操作スティック

操作スティックを使用して、機体の動きを制御します。DJI Flyのフライトコントロールモードを設定します。操作スティックは、着脱可能で簡単に収納できます。

6. カスタムボタン

1回押すと、底部補助ライトの点灯／消灯を切り替えます。2回押すと、ジンバルを再センタリングする、もしくはジンバルを下方に傾けます (デフォルト設定)。このボタンはDJI Flyで設定できます。

7. 写真／動画の切り替え  
1回押すと写真モードと動画モードを切り替えます。
8. 送信機ケーブル  
送信機ケーブルを介して動画リンクするモバイル端末に接続します。モバイル端末の種類に合ったケーブルを選択してください。
9. モバイル端末ホルダー  
モバイル端末を送信機にしっかりと取り付けるために使用します。
10. アンテナ  
機体制御信号と動画無線信号を中継します。
11. USB-Cポート  
送信機の充電や送信機とパソコンとの接続のために使用します。
12. 操作スティック収納スロット  
操作スティックの収納用です。
13. ジンバルダイヤル  
カメラのチルトを操作します。カスタムボタンを長押ししたまま、ジンバルダイヤルを使用すると、探索モードでズームを調整します。
14. シャッター／録画ボタン  
1回押すと、写真を撮影するか、録画を開始／停止します。
15. モバイル端末スロット  
モバイル端末を固定するために使用します。

# 機体

---

DJI Mavic 3は、フライトコントローラー、動画ダウンリンクシステム、ビジョンシステム、赤外線検知システム、推進システム、インテリジェント フライトバッテリーで構成されています。

# 機体

DJI Mavic 3は、フライトコントローラー、動画ダウンリンクシステム、ビジョンシステム、赤外線検知システム、推進システム、インテリジェントフライトバッテリーで構成されています。

## フライトモード

DJI Mavic 3には、3つのフライトモードに加えて特定のシナリオで機体のモードが切り替わる第4のフライトモードがあります。送信機のフライトモードスイッチを使用して、フライトモードを切り替えることができます。

**ノーマルモード (Nモード) :** 機体は、GNSSと全水平方向（前方、後方、側方）、上方、下方ビジョンシステムおよび赤外線検知システムを利用して、機体自身の位置を測位し、安定化します。GNSS信号が強いときには機体はGNSSを使用して機体自身の位置を測位し、安定化を行います。GNSSが弱く、周囲が十分に明るく、その他の環境条件が十分揃っている場合、機体はビジョンシステムを使用して機体自身の位置を測位し、安定化を行います。前方、後方、側方、上方、下方のビジョンシステムが有効で、周囲が十分に明るく、その他の環境条件が十分揃っている場合、最大チルト角度は30°で、最大飛行速度は15 m/sです。

**スポーツモード (Sモード) :** スポーツモードでは、機体はGNSSを使用して測位し、敏捷性と速度に対する機体の反応性が最適化され、操作スティックの動きに対して反応がより機敏になります。このモードでは障害物検知が無効になっており、最大飛行速度は21 m/sになります。（EUの場合、最大飛行速度は19 m/s）

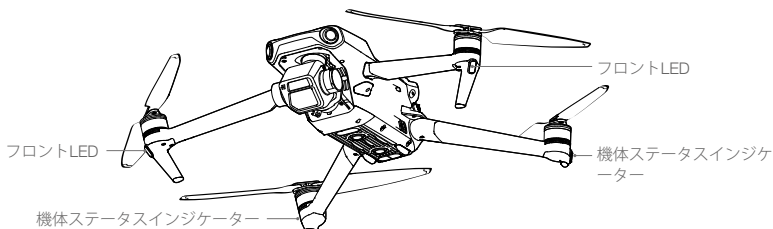
**シネモード (Cモード) :** シネモードはノーマルモードに基づいていますが、飛行速度が制限されるため、撮影中の機体はより安定します。

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、かつGNSS信号が弱いかコンパスが干渉を受けている場合、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水平方向に移動することがあり、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。

- 
- ⚠
- 全水平方向（前方、後方、側方）、上方ビジョンシステムはスポーツモードでは無効になります。これは、機体がルート上の障害物を自動的に検知できないということです。
  - 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。
  - 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。
-

## 機体ステータスインジケータ

DJI Mavic 3には、フロントLEDと機体ステータスインジケータが搭載されています。



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、フロントLEDが赤色に点灯し、機体の向きを表示します。

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フライトコントロールシステムの状態を表示します。機体ステータスインジケータの詳細については、下表を参照してください。

### 機体ステータスインジケータの状態

正常の状態			
 .....	赤色、緑色、黄色が交互に	点滅	電源がオンになり、自己診断テストを実行
 x4 .....	黄色	4回点滅	ウォーミングアップ
 .....	緑色	ゆっくりと点滅	GNSSが有効
 x2 .....	緑色	定期的に2回点滅	ビジョンシステムが有効
 .....	黄色	ゆっくりと点滅	GNSSまたはビジョンシステムなし
警告の状態			
 .....	黄色	素早く点滅	送信機の信号ロスト
 .....	赤色	ゆっくりと点滅	バッテリー残量低下
 .....	赤色	素早く点滅	バッテリー残量極度に低下
 —	赤色	点灯	重大なエラー
 .....	赤色と黄色が交互に	素早く点滅	コンパス キャリブレーションが必要です


モーターが始動すると、フロントLEDが赤色と緑色に交互に点滅し、機体ステータスインジケータが緑色に点滅します。緑色の点灯はこの機体がUAVであることを示し、赤色の点灯は機体の向きと位置を示します。





• DJI FlyでフロントLEDが自動に設定されている場合、より優れた映像を撮影するために、撮影時にフロントLEDが自動的にオフになります。照度要件は地域によって異なります。現地の法律および規制を、順守してください。

## RTH (Return-to-Home : 帰還)

Return to Home (RTH) 機能により、測位システムが正常に機能しているとき、機体は最後に記録されたホームポイントに戻ります。RTHには3種類あります。スマートRTH、ローバッテリーRTH、フェールセーフRTHです。スマートRTHが開始されるか、機体がローバッテリーRTHに入るか、または飛行中にビデオリンクの信号がロストすると、機体は自動的にホームポイントに戻り、着陸します。

📄	GNSS	説明
ホームポイント	 10	デフォルトのホームポイントは、強いまたはやや強いGNSS信号（白いアイコン）を機体が最初に受信した場所です。ホームポイントは、機体が強いはまたはやや強いGNSS信号を受信しているときに限り、離陸前に更新できます。GNSS信号が弱い場合は、ホームポイントを更新できません。

### スマートRTH

十分に強いGNSS信号を受信している場合は、スマートRTHを使用して機体をホームポイントに戻すことができます。DJI Flyでをタップするか送信機のRTHボタンをピープ音が鳴るまで長押しすることで、スマートRTHを起動します。DJI Flyでをタップするか送信機のRTHボタンを押すことで、スマートRTHを終了できます。

### アドバンストRTH

スマートRTH起動時、十分に明るい環境でビジョンシステムに適していると、アドバンストRTHは有効になります。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、環境に応じて調整します。

### RTH設定

RTH設定はアドバンストRTHで使用可能です。DJI Flyでカメラビューに入り、 [システム]-> [安全性]-> [RTH]の順にタップします。

1. 最適経路：RTH高度の設定に関係なく、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消費電力を抑え、より長く飛行できる経路を指します。
2. プリセット：RTH開始時に機体がホームポイントから50 mより離れている場合、機体はRTH経路を計画し障害物を回避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。RTH開始時に機体がホームポイントから5 m～50 mの距離にある場合、機体はRTH高度まで上昇せず、現在の高度で最適な経路で帰還します。機体がホームポイント付近を飛行し、現在の高度がRTH高度より高い場合は、機体は前方に飛行しながら下降します。

### アドバンストRTHの手順

1. ホームポイントが記録されます。
2. アドバンストRTHが起動されます。
3. 機体はブレーキをかけて、その場でホバリングします。
  - a. RTH開始時に機体からホームポイントまでの距離が5 m未満の場合、機体は速やかに着陸します。
  - b. RTH開始時に機体がホームポイントから5 m以上離れている場合、機体はRTH設定に応じて最適なルートを計画し、障害物やGEO区域を回避しながらホームポイントまで飛行します。機体の機首（前面）は常に飛行方向と同じ方向を向いています。
4. RTH中、機体はRTH設定、環境、伝送信号の状態に応じて、自動で飛行します。

5. 機体はホームポイントに到達すると、着陸してモーターを停止します。



### 直線RTH

明るさが不十分で、環境がアドバンスドRTHに適していない場合、機体は直線RTHに入ります。

直線RTHの手順：

1. ホームポイントが記録されます。
2. 直線RTHが起動します。
3. 機体はブレーキをかけて、その場でホバリングします。
  - a. RTH開始時に機体がホームポイントから50 m以上離れている場合、機体は向きを調整し事前設定したRTH高度まで上昇しホームポイントに向かいます。現在の高度がRTH高度より高い場合、機体は現在の高度でホームポイントに向かいます。
  - b. RTH開始時に機体がホームポイントから5~50 mの距離にある場合、機体は向きを調整し現在の高度でホームポイントに飛行します。RTH開始時に現在の高度が2 m未満の場合、機体は2 mまで上昇し、ホームポイントに飛行します。
  - c. RTH開始時に機体からホームポイントまでの距離が5 m未満の場合、機体は速やかに着陸します。
4. 機体はホームポイントに到達すると、着陸してモーターを停止します。

- ⚠️
- アドバンスドRTH中、機体は風速や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。
  - 機体は木の枝や送電線などの小さく細い物体を回避することはできません。スマートRTHを使用する前に機体を開けた場所で飛行させてください。
  - RTH経路で機体が回避できない送電線や鉄塔が存在する場合には、アドバンスドRTHを事前設定し、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設定をRTH中に変更した場合、機体はブレーキをかけた後、新しい設定に従って帰還します。
  - RTH時、最大高度が現在の高度よりも低い高度に設定されていた場合、機体は最大高度まで下降して帰還します。
  - RTH高度はRTH中に変更できません。
  - 現在の高度とRTH高度が大きく異なる場合、RTH高度でどれくらいの速度で風が吹いているかわからないため、消費するバッテリー残量を正確に計算することはできません。バッテリー残量とDJI Flyの警告プロンプトに細心の注意を払ってください。
  - 離陸時またはRTH中の照度条件や環境がビジョンシステムに適していない場合は、アドバンスドRTHは使用できません。

- △
- アドバンスドRTH中に、照度条件と環境がビジョンシステムに適していないために機体が障害物を回避できない場合、機体は直線RTHに入ります。RTHに入る前に、適切なRTH高度を設定しておく必要があります。
  - アドバンスドRTH中、送信機信号が正常な場合、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せん。加速すると、より多くの電力を消費します。飛行速度が有効検知速度を超えると、機体は障害物を回避できません。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。
  - 直線RTHで上昇している時、スロットルスティックを下に最後まで倒すと、機体は上昇を停止し、RTHを終了します。スロットルスティックを離すと、機体を制御することができます。直線RTHで前方に飛行している時、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RTH中に上昇している時に最大高度に達すると、機体は停止し、その時点の高度でホームポイントまで飛行します。
  - 前方に障害物を検知して、機体が高まっている場合に最大高度に達すると、機体はその場でホバリングします。
  - 直線RTH中、送信機信号が正常な場合、送信機を使用して機体の速度と高度を制御できます。しかし、機体の向きと飛行方向は制御できません。ピッチスティックを使用して加速させ、飛行速度が有効検知速度を超えたときには、機体は障害物を回避できません。

## ローバッテリーRTH

インテリジェント フライトバッテリー残量が、安全な帰還に影響が出る残量にまで減少すると、ローバッテリーRTHが起動します。ローバッテリー警告が表示されたら、ただちに機体を帰還させるか、着陸させてください。

バッテリー不足によって生じる不必要な危険を回避するために、機体は現在の位置、環境、飛行速度に応じて、バッテリー電力がホームポイントまで戻るのに十分であるかどうかを自動で計算します。バッテリー残量が低下し、機体がローバッテリーRTHのみできる状態の場合、DJI Flyに警告プロンプトが表示されます。

送信機のRTHボタンを押すことでRTHをキャンセルできます。ローバッテリー残量（バッテリー残量低下）警告が出た後にRTHをキャンセルすると、インテリジェント フライトバッテリーの残量不足で安全に着陸できず、墜落したり紛失したりするおそれがあります。

今いる高度から下降するだけのバッテリー残量がある場合は、機体は自動的に着陸を開始します。自動着陸をキャンセルすることはできませんが、送信機を使用して着陸中の機体の方向や下降速度を操作できます。バッテリー残量が十分にある場合は、スロットルスティックを使用して、機体を1 m/sの速度で上昇させることができます。バッテリー残量がほとんどない場合は、機体は強制着陸します。スロットルスティックを使用して下降速度を変更することはできません。

自動着陸中は、できるだけ早く安全な場所に着陸させてください。バッテリーがなくなると、機体は墜落します。

## フェールセーフRTH

ホームポイントが正しく記録され、コンパスが正常に動作している場合、送信機信号ロストの時間が6秒を超えると、フェールセーフRTHが自動的に起動します。DJI Flyで、送信機信号ロスト時に機体が行うアクションをRTHに設定しておく必要があります。

十分に明るく、ビジョンシステムが正常に機能している場合、送信機信号がロストする前に機体によって生成されたRTH経路がDJI Flyに表示され、RTH設定に応じたアドバンストRTHを使用して帰還します。送信機信号が回復しても、機体はRTHモードのままになります。

明るさが不十分でビジョンシステムが利用できない場合、機体はオリジナルルートRTHに入ります。

オリジナルルートRTHの手順：

1. 機体はブレーキをかけて、その場でホバリングします。
2. a. 機体がホームポイントから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戻るように飛行し、その後直線RTHに移行します。  
b. 機体がホームポイントから5 m～50 m未満離れている場合、直線RTHに入ります。  
c. RTH開始時に機体からホームポイントまでの距離が5 m未満の場合、機体は速やかに着陸します。
3. 機体はホームポイントに到達すると、着陸してモーターを停止します。

オリジナルルートRTH中に送信機信号が回復しても、機体は直線RTHに入り、そのまま帰還を実行します。

- 
- ⚠
- DJI FlyでRTHが起動され、機体がホームポイントから5 m以上離れている場合には、アプリにプロンプトが表示され、着陸オプションを選択できません。
  - GNSS信号が弱いまたは利用不可の場合、機体は正常にホームポイントに戻れないことがあります。フェールセーフRTHに入った後に、GNSS信号が弱くなった、または利用不可になった場合、機体はATTIモードに入ることがあります。機体は着陸する前に、しばらくの間その場でホバリングします。
  - 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。DJI Flyを起動して、RTH高度を設定します。デフォルトのRTH高度は100 mです。
  - ビジョンシステムが使用できない場合、フェールセーフRTH中、機体は障害物を回避することができません。
  - 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。
  - 風速が強すぎると、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。
  - 一部の環境では、ビジョンシステムが機能していても、RTHを使用できない場合があります。その場合、機体はRTHを終了します。
- 

## 着陸保護

着陸保護機能は、スマートRTH中に有効になります。機体が着陸を開始すると、着陸保護が有効になります。

1. 着陸保護中、地面が着陸に適していると機体が判断すると、慎重に着陸します。
2. 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。
3. 着陸保護機能が作動しない場合、機体が地表0.5 m未満まで下降すると、DJI Flyが着陸プロンプトを表示します。スロットルスティックを下に倒すか、自動着陸スライダーを使用して着陸させます。

## 高精度着陸

機体はRTH中に、機体の下の地形の特徴を自動的にスキャンして照合します。現在の地形がホームポイントの地形と合致したときに、機体は着陸します。地形が合致しなかった場合、DJI Flyにプロンプトが表示されます。



- 高精度着陸中、着陸保護は有効化されます。
  - 高精度着陸の性能は、以下の条件に左右されます。
    - a. 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。そうしなかった場合、機体にホームポイントの地形特徴の記録が存在しないことになります。
    - b. 離陸中、水平方向へ飛行する前に、機体は少なくとも7 m上昇しておく必要があります。
    - c. ホームポイントの地形特徴が、激しく変化していない状態である必要があります。
    - d. 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。雪で覆われたエリアなどの地形には適していません。
    - e. 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。
  - 高精度着陸中は、以下の操作を行うことができます。
    - a. スロットルスティックを下に倒して着陸を加速する。
    - b. 操作スティックをスロットル方向以外の任意の方向に動かして、高精度着陸を停止する。操作スティックが解放された後、機体は垂直に降下します。
-

## ビジョンシステムおよび赤外線検知システム

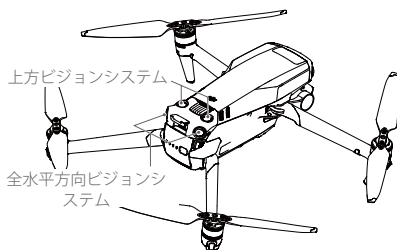
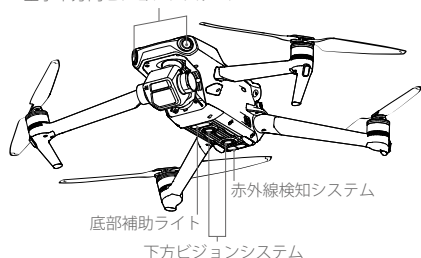
DJI Mavic 3には、赤外線検知システムと全水平方向（前方／後方／側方）／上方／下方ビジョンシステムの両方が搭載されています。

上方／下方ビジョンシステムはそれぞれ2台のカメラで構成され、全水平方向（前方／後方／側方）ビジョンシステムは合計4台のカメラで構成されています。

赤外線検知システムは、2つの3D赤外線モジュールで構成されています。下方ビジョンシステムおよび赤外線検知システムは、GNSSを利用できない屋内やその他の環境下で飛行するために、機体が現在位置を維持し、より正確にホバリングできるようにします。

さらに、機体の下側にある底部補助ライトは、低照度条件下での下方ビジョンシステムの可視性を向上させます。

全水平方向ビジョンシステム



### 検知範囲

#### 前方ビジョンシステム

高精度測定範囲：0.5～20 m、FOV：90°（水平）、103°（垂直）

#### 後方ビジョンシステム

高精度測定範囲：0.5～16 m、FOV：90°（水平）、103°（垂直）

#### 側方ビジョンシステム

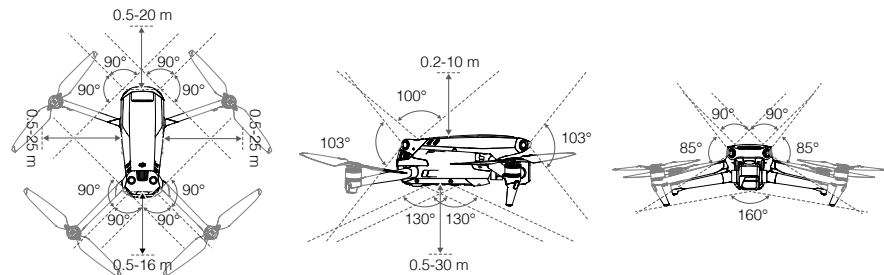
高精度測定範囲：0.5～25 m、FOV：90°（水平）、85°（垂直）

#### 上方ビジョンシステム

高精度測定範囲：0.2～10 m、FOV：100°（前方／後方）、90°（左右）

#### 下方ビジョンシステム

高精度測定範囲：0.3～18 m、FOV：130°（前方／後方）、160°（左右）。 下方ビジョンシステムは、機体が高度0.5～30 mにある場合に最も効果を発揮します。



## ビジョンシステムの使用

GNSSを使用できない場合で、明確な質感の地面で十分な明るさがあるときは、下方ビジョンシステムが有効になります。

機体がノーマルモードあるいはシネモードで、DJI Flyで障害物回避が[迂回]または[ブレーキ]に設定されている場合、全水平方向（前方/後方/側方）/上方ビジョンシステムは機体の電源オン時に自動的に有効化されます。全水平方向（前方/後方/側方）/上方ビジョンシステムで障害物を検知した時は、機体が能動的にブレーキをかけます。全水平方向（前方/後方/側方）/上方ビジョンシステムは、明るさが適切で障害物がはっきりと目立つか質感がある場合に最も効果的に動作します。慣性があるため、ユーザーは適切な距離内で機体にブレーキをかける必要があります。

- △
- ビジョンシステムは、障害物を検知し、回避する能力が限られており、周辺環境によって性能が影響を受ける可能性があります。機体は目視内で維持し、DJI Flyのプロンプトに注意してください。
  - 下方ビジョンシステムは、利用可能なGNSSがなく機体が高度0.5～30mで飛行している場合に最も効果を発揮します。機体の高度が30mを超える場合は、ビジョンシステムが影響を受ける場合があるため細心の注意が必要です。
  - 底部補助ライトはDJI Flyで設定できません。[自動]に設定すると、環境光が弱すぎる場合、自動的に有効になります。底部補助ライトが点灯している場合には、ビジョンシステムカメラの性能に影響を受ける可能性があります。GNSS信号が弱い場合は慎重に飛行してください。
  - 機体が水面近くまたは雪で覆われたエリア付近を飛行している時は、ビジョンシステムが正常に機能しない場合があります。このため、機体は着陸時に能動的に水面を避けることができない可能性があります。機体は目視内で維持し、DJI Flyのプロンプトに注意してください。
  - 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上空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。機体を注意深く操作してください。
    - a. モノクロ（黒一色、白一色、緑一色など）の地表面上を飛行している場合。
    - b. 反射率が高い地表面上を飛行している場合。
    - c. 水面または透明な地表面上を飛行している場合。
    - d. 動く面または物体の上空を飛行している場合。
    - e. 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。
    - f. 非常に暗い（10ルクス未満）または非常に明るい（40,000ルクス超）地表面上を飛行している場合。
    - g. 赤外線を強力に反射または吸収する表面（鏡など）の上空を飛行している場合。
    - h. はっきりした模様や構造のない地表面上を飛行している場合。
    - i. 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）地表面上を飛行している場合。
    - j. 表面積の小さい障害物を飛行している場合（木枝など）。
  - センサーは常にきれいな状態に保ってください。センサーを覆ったり、遮っ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、または視界が不明瞭な日には飛行しないでください。
  - 離陸前に必ず以下を確認してください。
    - a. 赤外線センサーやビジョンシステムにステッカーやその他の障害物がないことを確認します。
    - b. 赤外線センサーやビジョンシステムに汚れや埃、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。
    - c. 赤外線センサーおよびビジョンシステムのガラス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。
  - 赤外線検知システムを遮断しないでください。

## インテリジェント フライトモード

### フォーカストラック

フォーカストラックには、Spotlight 2.0、Point of Interest 3.0、ActiveTrack 5.0のモードがあります。

#### Spotlight 2.0

カメラを被写体にロックした状態で、機体を手動で制御します。このモードは、車両、ボート、人などの静止した被写体と動く被写体の両方に対応します。被写体を中心に旋回するにはロールスティックを動かし、被写体からの距離を変更するにはピッチスティックを動かし、高度を変更するにはスロットルスティックを動かし、フレームを調整するにはパンスティックを動かします。

Spotlightモードでは、DJI Flyで機体の動作が[迂回]または[ブレーキ]に設定されている場合でも、ビジョンシステムが正常に動作している時に障害物が検知されると、機体はその場でホバリングします。スポーツモードではビジョンシステムは無効になります。

#### Point of Interest 3.0 (POI 3.0)

機体は設定された半径と飛行速度をもとに、被写体を中心に旋回しながら、被写体をフレームにとらえ続けます。このモードは、車両、ボート、人などの静止した被写体と動く被写体の両方に対応します。最大飛行速度は15 m/sで、飛行速度は実際の半径に応じて動的に調整されることがあります。速度を変更するにはロールスティックを動かし、被写体からの距離を変更するにはピッチスティックを動かします。また、高度を変更するにはスロットルスティックを動かし、フレームを調整するにはパンスティックを動かします。

このモードは、機体のビジョンシステムが正常に動作時、DJI Flyの設定に関係なく、障害物を迂回します。

#### ActiveTrack 5.0

ActiveTrack 5.0には、トレースとパラレルがあり、車両、ボート、人々などの静止した被写体と動いている被写体の両方のトラッキングに対応しています。スポーツモード、ノーマルモード、シネモードのどのモードでも、最大飛行速度は、前方と後方方向への飛行時には12 m/sで、左右方向への飛行時には15 m/sです。被写体を中心に旋回するにはロールスティックを動かし、被写体からの距離を変更するにはピッチスティックを動かします。また、高度を変更するにはスロットルスティックを動かし、フレームを調整するにはパンスティックを動かします。

ActiveTrack 5.0中、機体はDJI Flyの設定に関係なく、障害物を迂回します。

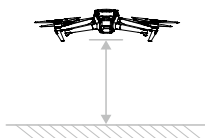
**トレース：**機体は、被写体に対して、常に同じ角度で一定の距離と高度を保って被写体をトラッキングします。機体は、前方、後方、左、右、前方対角線左、前方対角線右、後方対角線左、後方対角線右の8方向から被写体をトラッキングします。デフォルトの設定では、方向が後方に設定されています。この設定は、被写体が一定方向に移動している場合のみ使用可能です。トラッキングの方向は、トラッキング中に調整できます。

**パラレル：**機体は、被写体の側面から、一定の角度と距離を保ちながら被写体をトラッキングします。

アクティブトラック中、被写体が人の場合、機体は高度2 m～20 mで、4 m～20 mの距離を保って飛行します（最適距離は5 m～10 mで、最適高度は2 m～10 m）。被写体が車輛やボートの場合、高度6 m～100 mで、6 m～100 mの距離を保って飛行します（最適距離は20 m～50 mで、最適高度は10 m～50 m）。アクティブトラックを開始時、距離と高度が範囲を外れている場合は、機体は対応する距離と高度の範囲まで飛行します。最高のパフォーマンスを発揮するために、機体を最適な距離と高度まで飛行させてください。

### フォーカストラックの使用

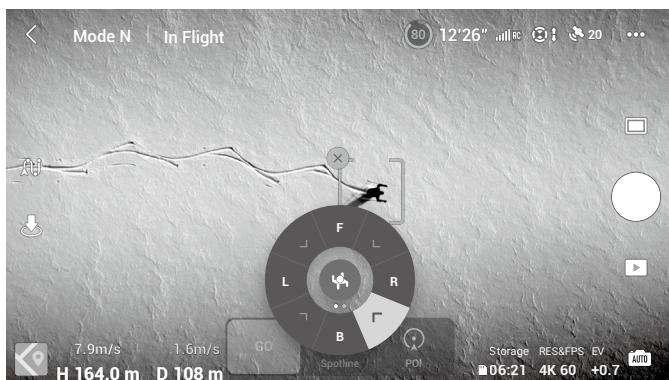
#### 1. 離陸する。



2. カメラビューで画面上の被写体の周りをドラッグして囲むか、DJI Flyの[制御設定]にある [被写体スキャン]を有効にして、認識された被写体をタップするとフォーカストラックを有効にできます。デフォルトのモードはスポットライトです。アイコンをタップしてスポットライト、アクティブトラック、POIを切り替えます。フォーカストラックは2倍ズームに対応しています。ズームにより被写体が大きく写りすぎた場合は、ズーム率が制限されます。[GO]をタップすると、フォーカストラックを開始します。



3. アクティブトラックのトレース時には、トラック方向を方向ホイールで変更できます。ある一定の時間内に操作が行われないときや画面の他の場所をタップしたときは、方向ホイールが最小化されます。方向ホイールが最小化されるとトレースや平行が選択できます。トレースが再度選択されるとトラック方向は後方にリセットされます。



4. シャッター／録画ボタンをタップすると、写真を撮影する、もしくは録画を開始します。再生画面で映像を確認できます。

#### フォーカストラックの終了

DJI Flyで[停止]をタップするか送信機で飛行一時停止ボタンを1回押してフォーカストラックを終了します。

- ⚠
- 他人や動物が走っていたり、車両が走行していたりするような場所では、フォーカストラックを使用しないでください。
  - 小さく細い物体（木の枝、送電線など）や、透明な物体（ガラスや水など）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。
  - 機体を手動で操縦します。緊急時には飛行一時停止ボタンを押すか、DJI Flyで停止をタップします。

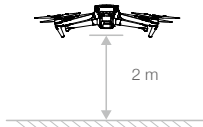
- ⚠
- 以下のような状況でフォーカストラックを実行する場合には、特に注意してください。
    - 追尾している対象が水平面上で動いていない。
    - 追尾している対象が移動中に形を大きく変える。
    - 追尾している対象を長時間にわたって見ることができない。
    - 追尾している対象が雪面上で移動している。
    - 追尾している対象がその周囲環境と同様な色またはパターンである。
  - 照明が非常に暗い（300ルクス未満）、または非常に明るい（10,000ルクス超）場合。
  - フォーカストラックの使用に際しては地域のプライバシー法令に必ず従ってください。
  - 車両、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、車や小型・中型のヨットなどです。
  - 遠隔操作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。
  - NDフィルターの使用時、5.1K以上または120fps以上で録画時、およびApple ProRes 422 HQ/422/422LTで録画時、フォーカストラックは探索モードで無効になります。
  - 十分な明るさがなく、ビジョンシステムが使用不可の場合には、アクティブトラックは使用できません。そのような場合でも静止被写体に対するPOIとSpotlightは使用できますが、障害物検知は使用できません。
  - 機体が地上にある時には、フォーカストラックは使用できません。
  - 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、フォーカストラックが正しく機能しないことがあります。

## マスターショット

マスターショットは、被写体をフレームの中央にとらえ続けながら、異なるパターンの飛行動作を順番に実行し、シネマティックな短編動画を生成します。


### マスターショットの使用

- 離陸したら、地上から2 m以上の高さでホバリング状態にします。





- DJI Flyで撮影モードアイコンをタップし、[マスターショット]を選択し、指示に従います。撮影モードの使用法を理解していること、および周囲に障害物がないことを確認してください。
- カメラビューで、被写体上のサークルをタップするか、被写体の周りをドラッグして四角で囲み、目的の被写体を選択します。[開始]をタップして録画を開始します。撮影が終了すると機体は元の位置に飛行して戻ります。



4. 動画にアクセスするには、をタップします。

### マスターショットの終了

飛行一時停止ボタンを1回押すか、DJI Flyでをタップしてマスターショットを終了します。機体はその場でホバリングします。

-  • マスターショットは、建物などの障害物がない場所で使用してください。飛行経路上に人間、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。十分に明るく、環境がビジョンシステムに適しているとき、障害物が検知され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。
- 機体周辺の物体に注意し、送信機を使用して機体の衝突を回避してください。
- 次の状況ではマスターショットを使用しないでください。
  - a. 被写体が長時間遮られているか目視外にある場合。
  - b. 被写体の色や模様が周囲と似ている場合。
  - c. 被写体が空中にある場合。
  - d. 被写体が高速移動する場合。
  - e. 照明が非常に暗い（300ルクス未満）、または非常に明るい（10,000ルクス超）場合。
- 建物の近くやGNSS信号が弱い場所でマスター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。
- マスターショット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。

### ハイパーラプス

ハイパーラプス撮影モードには、フリー/サークル/コースロック/ウェイポイントがあります。



#### フリー

機体は自動的に写真を撮り、タイムラプス動画を生成します。フリーモードは、機体が地上にある間に使用できます。離陸後、送信機を使用して機体の動きやジンバル角度を操作します。フリーを使用するには次の手順に従ってください。

1. 撮影間隔、動画撮影時間、最大速度を設定します。画面には写真を撮影する枚数、録画にかかる時間が表示されます。
2. シャッター/録画ボタンをタップして開始します。

クルーズ制御：カスタムボタン（DJI RC ProではC1ボタンまたはC2ボタン、DJI RC-N1送信機ではカスタム（Fn）ボタン）の機能を [クルーズ制御] に設定し、カスタムボタンを押しながら操作スティックを倒してクルーズ制御に入ります。機体は同じ速度で飛行し続けます。

### サークル

機体は、選択した対象の周囲を飛行しながら自動的に写真を撮影し、タイムラプス動画を生成します。サークルを使用するには次の手順に従ってください。

1. 撮影間隔、動画撮影時間、最大速度を設定します。サークルは、時計回りか反時計回りのどちらかで飛行するか選択できます。画面には写真を撮影する枚数、録画にかかる時間が表示されます。
2. 画面で対象を選択してください。パンスティックとジンバルダイヤルを使用して、フレームを調整します。
3. シャッター／録画ボタンをタップして開始します。

### コースロック

コースロックは2つの方法で使用できます。一つ目の方法は、機体の向きが固定され、対象は選択できません。二つ目の方法は、機体の向きが固定され、機体は選択された対象の周囲を飛行します。コースロックを使用するには下記の手順に従ってください。

1. 撮影間隔、動画撮影時間、最大速度を設定します。画面には写真を撮影する枚数、録画にかかる時間が表示されます。
2. 飛行方向を設定します。
3. 必要な場合には被写体を選択します。ジンバルダイヤルとパンスティックを使用してフレームを調整します。
4. シャッター／録画ボタンをタップして開始します。

### ウェイポイント

機体は2～5カ所のウェイポイント（経由点）の飛行経路を移動しながら自動的に写真を撮影し、タイムラプス動画を生成します。機体は、ウェイポイント1～5、または5～1を順番に飛行できます。ウェイポイントを使用するには次の手順に従ってください。

1. 目的のウェイポイントを設定します。
2. 撮影間隔、動画撮影時間、最大速度を設定します。画面には写真を撮影する枚数、録画にかかる時間が表示されます。
3. シャッターボタンをタップすると、開始します。







機体はタイムラプス動画を自動的に生成し、再生で表示できます。DJI Flyアプリのシステム設定のカメラページで、出力画質や写真タイプなどを選択できます。Mavic 3は、ハイパーラプスの高速構成機能に対応しています。出力画質のページで、[プレビュー]を選択すると、Mavic 3は、映像ブレ補正や滑らかな明るさ調整を実行しない代わりに、効果プレビュー動画の合成のみを行い、これにより、構成時間を節約できます。後で、高画質動画でオリジナルフィルムを合成することもできます。



- 最適なパフォーマンスを実現するには、50 m以上の高度でハイパーラプスを使用し、撮影間隔時間を2秒以上に設定することを推奨します。
  - 機体から安全な距離（15 m以上）で、動かない対象（高層の建物、山岳地形など）を選択することを推奨します。機体に近すぎる被写体を選択しないでください。
  - 十分に明るく、環境がビジョンシステムに適しているとき、ハイパーラプス使用中に障害物が検知され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。ハイパーラプス使用中、明るさが不十分になったり、環境がビジョンシステムに適さない状態になると、機体は障害物回避が動作しない状態で撮影を続けます。慎重に飛行してください。
  - 機体は25枚以上の写真を撮影した場合のみ動画を生成します。これは1秒の動画を生成するために必要な枚数です。送信機を操作した場合、またはモードが予期せず終了した場合（ローバッテリー-RTHが起動された場合など）、動画は生成されません。
-

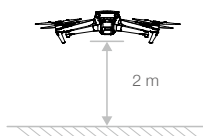
## クイックショット

クイックショット撮影モードには、ドローニー、ロケット、サークル、ヘリックス、ブーメラン、アステロイドがあります。Mavic 3は、選択した撮影モードに従って録画し、短編動画を自動的に生成します。動画は再生画面で表示、編集したり、SNSで共有したりできます。

-  ドローニー：機体は、対象にカメラをロックした状態で後上方に飛行します。
-  ロケット：機体は、カメラを下に向けた状態で上昇します。
-  サークル：機体は、被写体周囲を旋回します。
-  ヘリックス：機体は、被写体周囲をスパイラル状に上昇しながら旋回します。
-  ブーメラン：機体は楕円を描きながら始点から離れる時に上昇し、下降しながら始点に戻るパターンで対象の周りを旋回します。機体の始点は楕円の長軸の一端を形成し、長軸のもう一方の端は始点から見て被写体の反対側にあります。ブーメラン機能を使用する時は十分なスペース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以上が必要です。
-  アステロイド：機体は後方かつ上方に向かって飛行し、数枚の写真を撮影して、その後開始点まで戻ります。生成された動画は最高地点のパノラマから始まり、下降してくる映像になります。アステロイド機能を使用する時は十分なスペースを確保してください。機体の後方を少なくとも40 m、上方を50 m確保してください。


## クイックショットの使用

1. 離陸したら、地上から2 m以上の高さでホバリング状態にします。




2. DJI Flyで撮影モードアイコンをタップし、[クイックショット]を選択し、指示に従います。撮影モードの使用法を理解していること、および周囲に障害物がないことを確認してください。
3. カメラビューで、被写体上のサークルをタップするか、被写体の周りをドラッグして四角で囲み、目的の被写体を選択します。撮影モードを選択し、[開始]をタップして録画を開始します。



4. 動画にアクセスするには、 をタップします。

#### クイックショットの終了

飛行一時停止ボタンを 1 回押すか、DJI Fly で  をタップしてクイックショットを終了します。機体はその場でホバリングします。

-  • 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。飛行経路上に人間、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。障害物が検知され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。
- 機体周辺の物に注意し、送信機を使用して機体の衝突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。
    - a. 被写体が長時間遮られているか目視外にある場合。
    - b. 被写体が機体から50 m以上離れている場合。
    - c. 被写体の色や模様が周囲と似ている場合。
    - d. 被写体が空中にある場合。
    - e. 被写体が高速移動する場合。
    - f. 照明が非常に暗い（300ルクス未満）、または非常に明るい（10,000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。

## ウェイポイント飛行

ウェイポイント飛行を使用すると、機体は事前に設定したウェイポイントにより生成されたウェイポイント飛行ルートに従って飛行しながら、映像を撮影できます。POI（ポイント オブ インタレスト）をウェイポイントにリンクできます。飛行中はPOIの方向に向きます。ウェイポイント飛行ルートを保存しておく、繰り返し使用できます。

### ウェイポイント飛行の使用

#### 1. ウェイポイント飛行の有効化

ウェイポイント飛行を有効にするには、DJI Flyアプリのカメラビューの左側にあるウェイポイント飛行アイコンをタップします。



#### 2. ウェイポイントの設定

##### ウェイポイントの位置を決める

離陸前に、マップからウェイポイントの位置を固定できます。

ウェイポイントは、機体の離陸後に送信機／操作パネル／マップ経由で位置を固定できます。GNSSが必須となります。

- 送信機の使用：ウェイポイントの位置を固定するには、Fnボタン(RC-N1)またはC1ボタン(DJI RC/DJI RC Pro)を1回押します。
- 操作パネルの使用：操作パネルの[+]をタップしてウェイポイントの位置を固定します。
- マップの使用：マップに入り、タップすると、ウェイポイントの位置を固定します。マップ上のウェイポイントのデフォルトの高度は、50 mに設定されています。

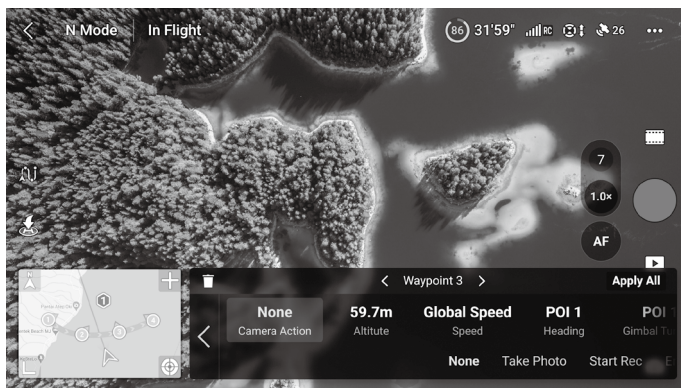
ウェイポイントを長押しすると、マップ上の位置を移動できます。

- 💡 • ウェイポイント飛行中に撮影結果の正確さとスムーズさを向上させるには、ウェイポイント設定時に目的の場所へ飛行することをお勧めします。
- 送信機や操作パネルでウェイポイントを固定すると、機体の水平GNSS、離陸地点からの高度、向き、焦点距離、ジンバルのチルト角が記録されます。
- 送信機をインターネットに接続し、マップをダウンロードしてから、マップを使用してウェイポイントを設定してください。マップでウェイポイントの位置を固定した場合、機体の水平GNSSのみが記録されます。

- ⚠️ • 飛行ルートはウェイポイント間でカーブしたり、機体の高度が低下したりする場合があります。ウェイポイント設定時、必ず下方にある障害物避けるようにしてください。

## 設定

ウェイポイント番号をタップして、カメラアクション、高度、速度、向き、ジンバルのチルト角、ズーム、ホバリング時間などを設定します。



カメラアクション	[何もしない]、[写真を撮影]、[録画を開始/停止] から選択します。
飛行高度	離陸地点での高度を設定します。ウェイポイント飛行を繰り返す場合は、より優れたパフォーマンスを実現するために、必ず同じ高度で離陸してください。
飛行速度	飛行速度は、[グローバル速度]または[カスタム]に設定できます。 [グローバル速度]を選択したときは、ウェイポイント飛行ルート中、機体は同じ速度で飛行します。[カスタム]を選択したときには、ウェイポイント間の飛行中、機体は一定の速度で加速したり減速したりします。機体がウェイポイントに到達すると、プリセット速度になります。
向き	[フォローコース]、[POI]、[カスタム]、[マニュアル]から選択します。 カスタム：バーをドラッグすると、向きを調整できます。向きは、マップビューでプレビューできます。 マニュアル：ウェイポイント飛行中、ユーザーにより機体の向きを調整できます。
ジンバルのチルト	[POI]、[カスタム]、[マニュアル]から選択します。 POI：POI番号をタップすると、カメラがPOIに向きます。 カスタム：バーをドラッグして、ジンバルのチルトを調整します。 マニュアル：ウェイポイント飛行中、ユーザーによりジンバルのチルトを調整できます。
ズーム	[オート]、[デジタル]、[マニュアル]から選択します。 オート：2つのウェイポイント間の飛行時に、機体がズーム倍率を調整します。 デジタル：バーをドラッグして、ズーム倍率を調整します。 マニュアル：ウェイポイント飛行中、ユーザーによりズーム倍率を調整できます。
ホバリング時間	現在のウェイポイントでの機体のホバリング時間を設定します。

[すべてに適用]を選択すると、すべての設定をすべてのウェイポイント（カメラアクションを除く）に適用できます。削除アイコンをタップすると、ウェイポイントが削除されます。

### 3. POI設定


操作パネルのPOIをタップすると、POI設定に切り替わります。ウェイポイントで使用した同じ方法でPOIの位置を固定します。

POI番号をタップすると、POIの高度が設定されます。POIをウェイポイントにリンクすることができます。複数のウェイポイントを同じPOIにリンクすることもできます。ウェイポイント飛行中に、カメラはPOIの方向を向きます。


### 4. ウェイポイント飛行の計画

●●●をタップして、ウェイポイント飛行を計画します。[次へ]をタップして、グローバル速度、飛行終了時と信号ロスト時の動作、開始地点を調整します。この設定はすべてのウェイポイントに適用されます。

### 5. ウェイポイント飛行の実行

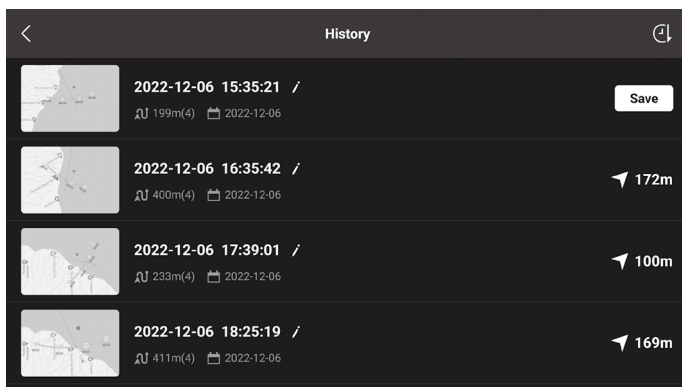
- 
-  ● ウェイポイント飛行を実行する前に、DJI Fly アプリの安全性ページで障害物回避の設定を確認してください。[迂回]または[ブレーキ]に設定すると、ウェイポイント飛行中に障害物が検知されると、機体はブレーキをかけ、その場でホバリングします。障害物回避の無効時は、機体は障害物を回避できません。慎重に飛行してください。
- ウェイポイント飛行を実行する前に、環境を観察し、ルート上に障害物がないことを確認してください。
  - 緊急時には飛行一時停止ボタンを押してください。
- 

- [GO]をタップして、ウェイポイント飛行タスクをアップロードします。■ ボタンをタップすると、アップロード処理がキャンセルされ、ウェイポイント飛行の編集状態に戻ります。
  - ウェイポイント飛行タスクは、アップロード後に、飛行時間、ウェイポイント、距離がカメラビューに表示されたときに実行されます。操作スティック入力では、ウェイポイント飛行中の飛行速度を変更できます。
  - ■ をタップすると、タスク開始後のウェイポイント飛行を一時停止できます。⊗ をタップすると、ウェイポイント飛行を停止し、ウェイポイント飛行の編集状態に戻ります。ウェイポイント飛行を続けるには▶ をタップします。
- 

-  ● 飛行中に信号が失われると、信号ロスト時で設定されたアクションを機体は実行します。
- ウェイポイント飛行が終了すると、機体は飛行終了で設定されたアクションを実行します。
- 

### 6. ライブラリ

ウェイポイント飛行計画を立てると、タスクが自動的に生成され、毎分保存されます。左側のリストアイコンをタップしてライブラリに入り、タスクを手動で保存します。



- リストアイコンをタップすると保存されたタスクを確認でき、タップするとタスクを開きます。
- アイコンをタップすると、タスク名を編集できます。
- 左にスワイプすると、タスクを削除できます。
- 上部右隅のアイコンをタップすると、タスクの順番を変更します。

↻ : タスクは、時間に従って保存されます。

↕ : タスクは、開始ウェイポイントと機体の現在位置（最短から最長まで）の間の距離に従って保存されます。

## 7. ウェイポイント飛行の終了

アイコンをタップすると、ウェイポイント飛行が終了します。[保存して終了]をタップして、タスクをライブラリに保存して終了します。

## クルーズ制御

クルーズ制御機能により、状況が許せば遠隔操作をしている機体の現在の操作スティック入力をロックできるようになります。操作スティックを連続して操作することなく、現在の操作スティック入力に対応する速度で飛行し、操作スティック入力を増やすことによる旋回上昇などのより高度なカメラ動作に対応します。

### クルーズ制御の使用

#### 1. クルーズ制御ボタンを設定します

DJI Flyアプリに入り、[システム設定]、[制御]を選択し、次にDJI RC送信機のC1またはC2ボタン、もしくはRC-N1送信機のFnボタンを、クルーズ制御に設定します。

#### 2. クルーズ制御に入ります

操作スティックを任意の方向に押し、クルーズ制御ボタンを同時に押すと、操作スティックの入力に従い、機体は現在の速度で飛行します。操作スティックを離すと自動的に中央に戻りますが、クルーズ制御ボタンを押した時点での飛行速度を維持します。操作スティックが中央に戻る前にクルーズ制御ボタンを再度押した場合、機体は現在の操作スティックの入力に基づいて飛行速度を再設定します。操作スティックが中央に戻った後に操作スティックを倒した場合は、機体ははじめにクルーズ制御ボタンを押した時の速度を基準に加速して飛行します。この状態でクルーズ制御ボタンを再度押すと、機体は増加した速度で飛行を継続します。

#### 3. クルーズ制御の終了

操作スティックの入力がない状態でクルーズ制御ボタンを押すか、送信機の飛行一時停止ボタンを押すか、またはクルーズ制御を無効にすることにより、クルーズ制御を終了できます。



- クルーズ制御は、ノーマルモード、シネモード、スポーツモード、APAS、フリーハイパーラプス、スポットライトで使用可能です。
- 操作スティックの入力がない状態では、クルーズ制御を開始することはできません。
- 最大飛行高度付近や最大飛行距離付近では、クルーズ制御は開始できず、また、クルーズ制御中はクルーズ制御を自動的に終了します。
- 送信機または DJI Fly アプリと機体の接続が切れた場合、クルーズ制御は開始できず、また、クルーズ制御中はクルーズ制御を自動的に終了します。
- 機体が障害物を検知しその場でホバリングした場合、クルーズ制御は開始できず、また、クルーズ制御中だった時はクルーズ制御を自動的に終了します。
- RTH 中または自動着陸中、クルーズ制御は開始できません。また、クルーズ制御中、RTH または自動着陸を開始すると、クルーズ制御を自動的に終了します。
- クルーズ制御中、フライトモードを切り替えると、自動的にクルーズ制御を終了します。
- クルーズ制御の障害物回避は、現在のフライトモードの障害物回避の条件に従います。慎重に飛行してください。

## 高度操縦支援システム (APAS 5.0)

高度操縦支援システム 5.0 (APAS 5.0) 機能は、ノーマルモードとシネモードで使用できます。APASが有効な場合、機体はユーザーからの操作に反応し続け、操作スティックによる入力情報と飛行環境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。

操作スティックを任意の方向に倒したままにすると、機体は、障害物の上方/下方/左/右を飛行することにより障害物を回避します。障害物回避中に、機体は操作スティックの入力に応答することもできます。

APASの有効時、送信機の飛行一時停止ボタンを押すか、DJI Flyの画面でタップして機体を停止させることができます。機体は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を有効化するには、DJI Flyを開き、[システム設定]から[安全]に進み、[迂回]を選択してAPASを有効化します。

迂回の使用時にはノーマルモードまたは高度迂回モードを選択します。高度迂回モードでは、より速く、よりスムーズに飛行して、障害物のすぐ近くを飛行することができ、より優れた映像を捉えることができます。一方、障害物と衝突するリスクは高まります。慎重に飛行してください。

高度迂回モードは、以下の状況では正常に動作しません。

1. 迂回使用時、障害物のそばを飛行ながら機体の向きが迅速に変更する場合。
2. 林冠や茂みのような狭い障害物の中を高速で飛行する場合。
3. 小さくて検知できない障害物付近を飛行する場合。
4. プロペラガードを装着して飛行する場合。

### 着陸保護

着陸保護は、障害物回避が迂回またはブレーキに設定され、スロットルスティックを下に引い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。

1. 着陸保護中、地面が着陸に適していると機体が判断すると、慎重に着陸します。
2. 地面が着陸に適さないと判断されると、機体は0.8 m未満まで下降してホバリングします。スロットルスティックを5秒以上下へ倒すと、機体は障害物回避が動作せずに着陸します。

- ⚠
- ビジョンシステムが利用可能な場合、必ずAPASを使用するようにしてください。飛行経路に、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にしてください。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ことがあります。
  - 非常に暗い（300ルクス未満）環境や非常に明るい（10,000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ことがあります。

## 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飛行データは、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。

## クイック転送

Mavic 3はWi-Fi経由でモバイル端末に直接接続できるため、RC-N1送信機を使わず、DJI Flyを介して、機体からモバイル端末に写真や動画をダウンロードできます。最大80 MB/sの伝送速度で、より高速かつ便利なダウンロードが楽しめます。

### 使用方法

方法1：モバイル端末が送信機に接続されていない場合

1. 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。
2. モバイル端末でBluetoothとWi-Fiが有効になっていることを確認してください。DJI Flyを起動すると、機体に接続するためのプロンプトが自動的に表示されます。
3. [接続]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。

方法2：モバイル端末が送信機に接続されている場合

1. 機体が送信機を介してモバイル端末に接続されており、モーターが始動していないことを確認してください。
2. モバイル端末でBluetoothとWi-Fiを有効にします。
3. DJI Flyを起動し、再生画面に入り、右上をタップすると、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。



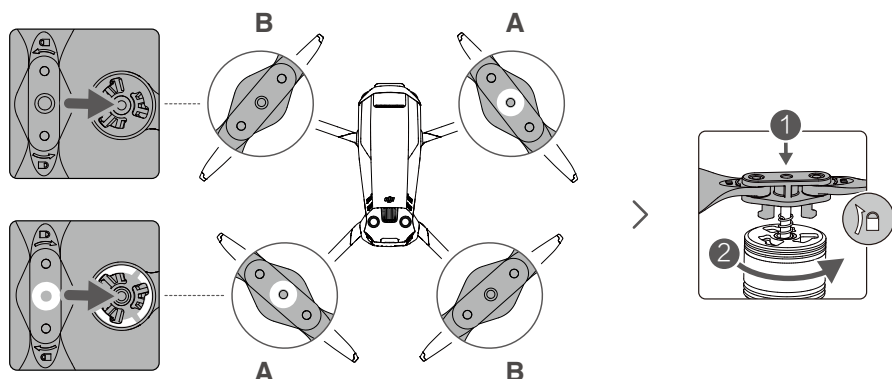
- DJI RC Proは、クイック転送に対応していません。
- 最大ダウンロード速度は、5.8 GHz周波数が法律および規制によって許可されている国や地域で、5.8 GHz周波数帯域とWi-Fi 6の接続に対応したデバイスを使用し、機体の内部ストレージを使用した映像で、干渉や障害物のない環境で使用する場合にのみ実現できます。5.8 GHzが現地の規制で許可されていない場合（日本など）、ユーザーのモバイル端末は5.8 GHzの周波数帯域に対応しないか、強い干渉が受ける可能性があります。このような状況では、クイック転送は2.4 GHz周波数帯域を使用して、最大ダウンロード速度は10 MB/sに低下します。
- クイック転送を使用する前に、モバイル端末でBluetoothとWi-Fiおよび位置情報サービスが有効になっていることを確認してください。
- クイック転送を使用する場合、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クイック転送を使用し、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。

## プロペラ

DJI Mavic 3の低ノイズ クイックリリース プロペラには2種類あり、それぞれ別の方向に回転するように設計されています。記載されているマークは、どのモーターにどのプロペラを取り付けるべきかを示しています。指示に従ってプロペラとモーターが合致していることを必ず確認してください。

### プロペラの取り付け

マークのあるプロペラは、同じくマークのあるモーターに取り付けます。マークのないプロペラは、同じくマークのないモーターに取り付けます。各プロペラをモーターに押し込みながら、固定されるまで回転させます。



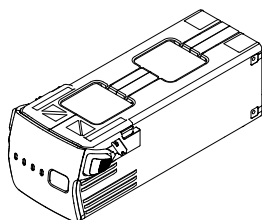
### プロペラの取り外し

プロペラを押し込みながら、ロック解除方向に回します。

- ⚠️ • プロペラのブレードの先端は鋭利です。注意して扱ってください。
- 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。
- 必要があればプロペラを別途購入してください。
- 飛行前に、毎回プロペラ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。
- 各飛行ごとに、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。
- 怪我を避けるために、回転中のプロペラやモーターから離れてください。
- 輸送または保管中にプロペラをひねったり、折り曲げたりしないでください。
- 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。モーターが止まって自由に回転しない場合は、直ちに機体を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。

## インテリジェント フライトバッテリー

DJI Mavic 3のインテリジェント フライトバッテリーは、スマートな充放電機能を搭載した15.4 V、5000 mAhバッテリーです。



### バッテリーの機能

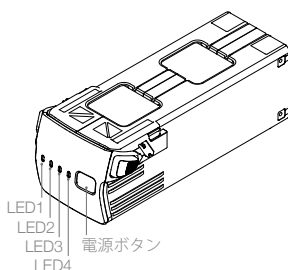
1. バッテリー残量表示：LEDインジケータは、現在のバッテリー残量を表示します。
2. 自動放電機能：膨張を防ぐため3日間アイドリング状態が続くときにはバッテリーはバッテリー残量の96%まで自動的に放電し、9日間アイドリング状態が続くときにはバッテリー残量の60%まで自動的に放電します。放電の過程でバッテリーから多少の熱が放出されますが、これは正常な状態です。
3. バランス充電：充電時、バッテリーセルの電圧は自動でバランス調整されます。
4. 過充電保護：バッテリーが完全に充電されると、充電は自動的に停止します。
5. 温度検知：バッテリー自体の保護のため、温度が5°C~40°Cの場合にのみバッテリーが充電されます。
6. 過電流保護：過電流が検知されるとバッテリーの充電は停止されます。
7. 過放電保護：使用されていない場合、バッテリーの放電は自動的に停止して過放電を防ぎます。使用されている場合、バッテリーの過放電保護は無効です。
8. 短絡保護：短絡が検知されると、電源が自動的に切断されます。
9. バッテリーセルの損傷保護：DJI Flyは、損傷したバッテリーセルを検知すると警告プロンプトを表示します。
10. ハイバネーション モード：20分間何もしないと、省電力のためにバッテリーの電源が自動で切れます。6時間のアイドリング状態後、バッテリー残量が5%未満の場合、バッテリーはハイバネーション モードに入り、過放電を防止します。ハイバネーション モードでは、バッテリー残量インジケータは点灯しません。バッテリーを充電すると、ハイバネーション モードから復帰します。
11. 通信：バッテリーの電圧、容量、電流に関する情報は、機体に送信されます。

⚠️ • ご使用の前に、安全に関するガイドラインとバッテリーのステッカーをご確認ください。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。

## 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回押して、バッテリー残量を確認します。



### バッテリー残量LED

○ : LED点灯      ☀ : LED点滅      ○ : LED消灯

LED1	LED2	LED3	LED4	バッテリー残量
○	○	○	○	バッテリー残量 ≥ 88%
○	○	○	☀	75% ≤ バッテリー残量 < 88%
○	○	○	○	63% ≤ バッテリー残量 < 75%
○	○	☀	○	50% ≤ バッテリー残量 < 63%
○	○	○	○	38% ≤ バッテリー残量 < 50%
○	☀	○	○	25% ≤ バッテリー残量 < 38%
○	○	○	○	13% ≤ バッテリー残量 < 25%
☀	○	○	○	0% ≤ バッテリー残量 < 13%

### 電源のオン/オフ

電源ボタンを1回押し、次に2秒間長押しするとバッテリーの電源オン/オフを切り替えられます。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。

### 低温注意

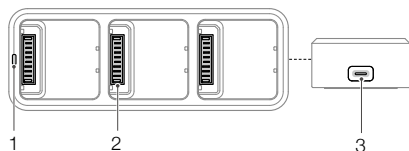
- 低温環境 (-10°C ~5°C) で飛行すると、バッテリー容量は著しく減少します。バッテリーを暖める場合、機体をその場でホバリングさせることを推奨します。離陸の前には、必ずバッテリーが完全に充電されていることを確認してください。
- バッテリーは極低温環境 (-10°Cより低い) では使用できません。
- 低温環境でDJI Flyアプリがローバッテリー残量警告を表示した場合は、ただちに飛行を終了してください。
- バッテリーが本来の性能を発揮するために、バッテリー温度を20°C以上に維持してください。
- 低温環境でバッテリー容量が減少すると、機体の風圧抵抗の性能が低下するため、細心の注意が必要です。慎重に飛行してください。
- 海拔の高いところでの飛行にはさらに注意が必要です。

## バッテリーの充電

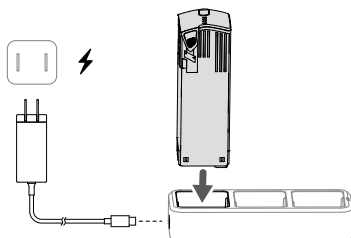
付属のMavic 3 バッテリー充電ハブとDJI 65W ポータブル充電器を使用し、飛行前に毎回インテリジェント フライトバッテリーを完全に充電します。

### 充電ハブの使用

DJI 65W ポータブル充電器、DJI Mavic 3 バッテリー充電ハブと一緒に使用すると、3個のインテリジェント フライトバッテリーをバッテリー残量の多いものから順に充電します。バッテリー1個の充電時間は約1時間36分です。



1. ステータスLEDインジケーター
2. バッテリーポート
3. 電源ポート



### 使用方法

1. インテリジェント フライトバッテリーをバッテリーポートに挿入します。DJI 65W ポータブル充電器を使用して、充電ハブを電源コンセント（100～240 V、50～60 Hz）に接続します。
2. まず、バッテリー残量の一番多いインテリジェント フライトバッテリーを完全に充電し、他のバッテリーも残量が多いものから順に充電します。ステータスLEDインジケーターの点滅パターンの詳細については、「ステータスLEDインジケーターの説明」のセクションを参照してください。充電が完了したら、インテリジェント フライトバッテリーを充電ハブから取り外すことができます。

### ステータスLEDインジケーターの説明

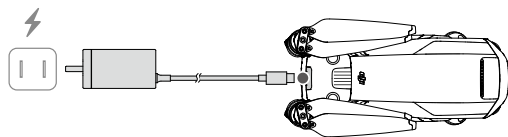
点滅パターン	説明
黄色点灯	バッテリー未挿入
緑色のパルス点滅	充電
緑色点灯	全バッテリーが充電完了
黄色点滅	バッテリーの温度が高温または低温（それ以上の操作は不要）
赤色点灯	電源またはバッテリーエラー（バッテリーを取り外し再挿入するか、充電器のプラグを抜き差ししてください）



- Mavic 3 バッテリー充電ハブを使用してMavic 3 インテリジェント フライトバッテリーを充電する場合、DJI 65W ポータブル充電器またはDJI Mavic 3 カーチャージャーを使用することをおすすめします。
- 充電ハブは、BW260-5000-15.4 インテリジェント フライトバッテリー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。
- 本製品の金属端子には手を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。

### DJI 65W ポータブル充電器の使用

1. DJI 65W ポータブル充電器をAC電源（100-240V、50/60Hz）に接続します。
2. バッテリーの電源を切った状態でバッテリー充電ケーブルを使用して、機体を充電器に取り付けます。
3. 充電中、バッテリー残量LEDは現在のバッテリー残量を表示します。
4. すべてのバッテリー残量LEDがオフになったら、インテリジェント フライトバッテリーの充電は完了です。バッテリーが完全に充電されたら、充電器を取り外します。



- ⚠
- 飛行直後はインテリジェント フライトバッテリーを充電しないでください。高温になっている場合があります。常温になるまで待って、充電してください。
  - バッテリーセルの温度が動作範囲（5°C~40°C）内でない場合、充電器はバッテリーの充電を停止します。推奨する充電温度範囲は22°C~28°C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か月に1回はバッテリーを完全に充電してください。
  - DJIはサードパーティー製の充電器による損傷については、いかなる責任も負いません。

- 💡
- 輸送前に、インテリジェント フライトバッテリーを30%以下に放電しておくことをお勧めします。こうするには、残りの充電が30%未満になるまで機体を屋外で飛行します。

下の表は、充電中のバッテリー残量を示しています。

LED1	LED2	LED3	LED4	バッテリー残量
☀	☀	○	○	0% < バッテリー残量 ≤ 50%
☀	☀	☀	○	50% < バッテリー残量 ≤ 75%
☀	☀	☀	☀	75% < バッテリー残量 < 100%
○	○	○	○	充電完了

### バッテリー保護メカニズム

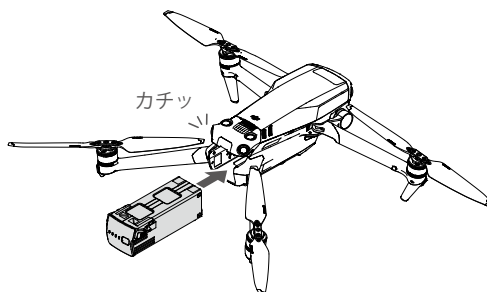
バッテリーLEDインジケーターは、充電の異常状態で発動したバッテリー保護プロンプトを表示できます。

バッテリー保護メカニズム					ステータス
LED1	LED2	LED3	LED4	点滅パターン	
○	☀	○	○	LED2が毎秒2回点滅	過電流検知
○	☀	○	○	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な場合、充電を再開するにはバッテリーを充電器から取り外してからもう一度挿入する必要があります。充電温度が異常な場合は、充電温度が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するので、充電器のプラグ抜き差しは必要ありません。

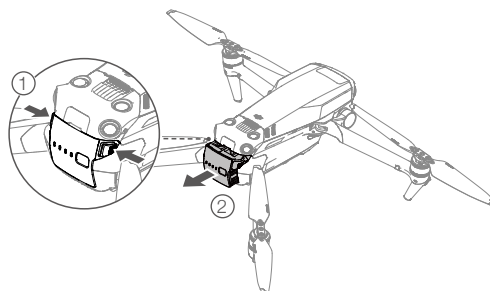
### インテリジェント フライトバッテリーの装着

インテリジェント フライトバッテリーを機体のバッテリー収納部に装填します。安全に取り付けられ、バッテリーバックルでカチッと音がなったことを確認します。



### インテリジェント フライトバッテリーの取り外し

インテリジェント フライトバッテリーの側面にあるバッテリーバックルの突起部分を押し、収納部から取り外します。

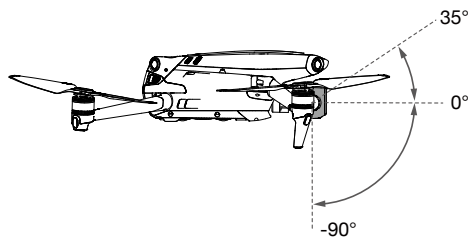


- 
- ⚠
- 機体の電源が入っているときにバッテリーを取り出さないでください。
  - バッテリーがしっかりと取り付けられていることを確認してください。
-

## ジンバル&カメラ

### ジンバルの特徴

DJI Mavic 3の3軸ジンバルは、カメラを安定させ、これによりクリアで安定した画像や動画を撮影できます。チルト制御範囲は、 $-90^{\circ}$ ~ $+35^{\circ}$ です。



送信機のジンバルダイヤルを使用して、カメラのチルトを操作します。または、DJI Flyでカメラビューに入ります。調整バーが表示されるまで画面を押し、上下にドラッグしてカメラのチルトを操作します。

### ジンバル操作モード

2種類のジンバル操作モードがあります。DJI Flyの各操作モードを切り替えます。

フォローアップモード：ジンバルの向きと機体の前面の角度は、常に一定の角度を保ちます。

FPVモード：ジンバルが機体の動きと同調して、一人称視点の飛行体験を提供します。

- ⚠
- 機体の電源をオンにし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。離陸時にジンバルを保護するために、平らで開けた場所から離陸させてください。
  - 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、ジンバルが異常な動きをすることがあります。
  - ジンバル（特にジンバルのモーター）に埃や砂が付着しないようにしてください。
  - 以下の状況ではジンバルモーターは保護モードに切り替わることがあります。
    - 機体が平らでない地面に置かれているか、ジンバルの動きが妨害されている場合。
    - 衝突時など、ジンバルが外からの過剰な力を受けた場合。
  - ジンバルの電源をオンにした後、ジンバルに外力をかけないでください。ジンバルに余計な負荷をかけないでください。ジンバル動作の不具合や、モーターの損傷を引き起こすおそれがあります。
  - 機体の電源をオンにする前に、必ずストレージカバーを取り外してください。また、機体を使用しないときは、必ずストレージカバーを取り付けてください。
  - 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。

### ジンバルの軸ロック

より便利に収納するために、ジンバル軸は機体の電源を切ると自動的にロックされ、再び電源を入れるとロック解除されます。ユーザーが操作する必要はありません。

- ⚠
- ジンバルロック機能は、動作環境温度-10°C~40°Cの時には、通常動作します。この温度範囲から外れると誤動作することがあり、その際DJI Flyにプロンプトが表示されます。ジンバルをロック解除しようとしたときにジンバルロックが誤動作した場合は、ジンバル軸を手動で調整してジンバルをロック解除できます。必要がない限り、ジンバル軸は手動で調整しないでください。
  - ジンバルロックが誤動作した場合、動作環境温度が-10°C~40°Cになると、正常の動作に戻ります。
  - 何らかの衝撃を受けた場合、ジンバルのロックが解除されるのは正常です。機体を再起動すると、ジンバルを再度ロックします。
  - ロック後、ジンバルがわずかに振動しますが、これは正常な動作です。
- 

### カメラの特徴

DJI Mavic 3は、4/3型CMOSセンサーHasselblad L2D-20cカメラを使用し、20 MP 写真撮影や5.1K/50fps、DCI 4K/120fps、Apple ProRes 422 HQおよびH.264/H.265フォーマットの動画を撮影できます。このカメラは10ビットのD-Log動画撮影にも対応し、f/2.8~f/11の絞り値の調整でき、1 m~∞（無限遠）までの距離の撮影ができます。

1/2インチCMOSセンサーを搭載した望遠カメラは、絞り値f/4.4で12 MPの写真撮影し、3 m~∞（無限遠）までの距離で撮影できます。探索モードの場合、望遠カメラは28倍までズームできます。

---

- ⚠
- DJI Mavic 3 Cineのみ、Apple ProRes動画撮影に対応しています。
  - 使用中と保管中には、温度と湿度がカメラに適したもの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、損傷を防いでください。
  - カメラの通気口をふさがないでください。熱が発生して、使用者が負傷したり機器が損傷したりするおそれがあります。
  - 下記の状況では、カメラのフォーカスが正しく動作しない場合があります。
    - 遠くにある暗い物体を撮影する場合。
    - 同じ模様や質感が繰り返されている物体、または明確な模様や質感がない物体を撮影する場合。
    - 輝いている物体、反射率が高い物体を撮影する場合。（例：街灯やガラスなど）
    - 点滅している物体を撮影する場合。
    - 高速で動いている物体を撮影する場合。
    - 機体/ジンバルが速く動いている場合。
    - 焦点距離の異なる物体を撮影する場合。
- 

### 写真および動画の保存

DJI Mavic 3は、8 GBの内部ストレージを搭載し、microSDカードを使用でき、写真や動画を保存できます。高解像度動画データの保存には高速の読み書き速度が必要なため、SDXCまたはUHS-I規格のmicroSDカードが必要です。推奨microSDカードに関しては、仕様のセクションを参照してください。

DJI Mavic 3 Cineの機体では、1TB SSDを内蔵しています。DJI 10Gbps 高速データ転送ケーブルで、映像をすぐに出力できます。

---

- ⚠
- 機体の電源がオンのときは、機体からmicroSDカードを抜かないでください。microSDカードが損傷する可能性があります。
  - カメラシステムが安定して動作するように、1回の動画撮影は30分までに制限されています。
  - 使用する前にカメラ設定を確認し、必要に応じて設定してください。
  - 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ことを確認してください。
  - 機体の電源がオフの場合、写真や動画をカメラから転送/コピーすることはできません。
  - 機体の電源を正しく切ってください。カメラのパラメーターが正しく保存されず、記録された動画が破損する可能性があります。画像や動画の記録の失敗、機械が読み取れない方式で記録された画像や動画の不具合に対し、DJIは一切責任を負いません。
-

# 送信機

---

本セクションでは、送信機の各機能について説明します。また、機体とカメラの操作手順についても説明します。

# 送信機

## DJI RC Pro

DJI独自のOcuSync映像伝送技術の最新版であるO3+伝送技術を搭載したDJI RC Pro送信機は、2.4 GHz と5.8 GHz の両方で動作し、最適な伝送チャンネルを自動的に選択し、最大15 kmの伝送距離で機体カメラからライブHDビューを伝送します。送信機は、高輝度1000 cd/m<sup>2</sup>の5.5インチ モニターを内蔵し、1920×1080ピクセルの解像度を誇り、ジンバルを制御できることに加えて、カスタムボタンも搭載されています。また、今後、様々な機体に対応する予定です。（日本国内は2.4 GHz帯のみ、最大伝送距離は8 km） Wi-Fi経由でインターネットに接続でき、本製品のAndroid 10 OSにはBluetoothやGNSS (GPS+GLONASS+Galileo)などの様々な機能が搭載されています。

送信機は、内蔵スピーカーを搭載し、H.264 4K/120fpsおよびH.265 4K/120fpsの動画に対応。Mini-HDMIポートからの動画出力にも対応しています。送信機は、32 GBの内部ストレージを搭載し、microSDカードも使用でき、写真や動画を保存できます。

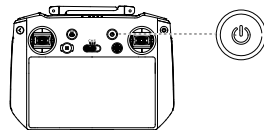
容量5000 mAhで電力容量36 Whのバッテリーにより、RC Proは最大3時間の駆動時間を実現します。

## 送信機の使用

### 電源のオン/オフ

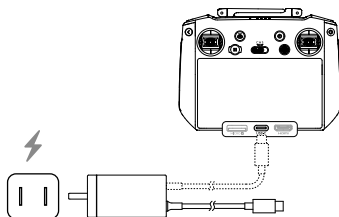
電源ボタンを1回押すと、現在のバッテリー残量を確認します。

ボタンを押し、再度長押しすると、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

USB-Cケーブルを使用して、充電器を送信機のUSB-Cポートに接続します。



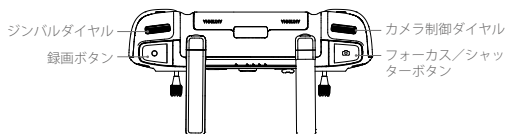
### ジンバル&カメラの操作

フォーカス/シャッターボタン：半押しでオートフォーカスが作動し、全押しで写真を撮影します。

録画ボタン：1回押すと、録画を開始/停止します。

カメラ制御ダイヤル：ズームを調整します。

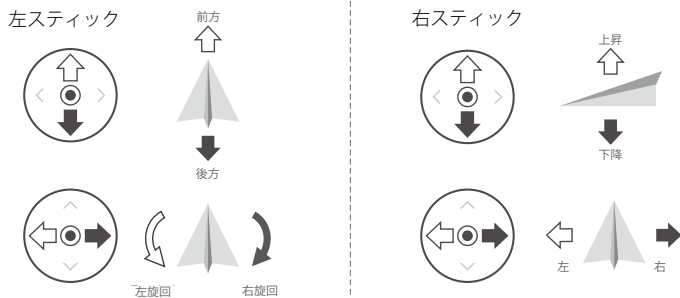
ジンバルダイヤル：ジンバルのチルトを調整します。



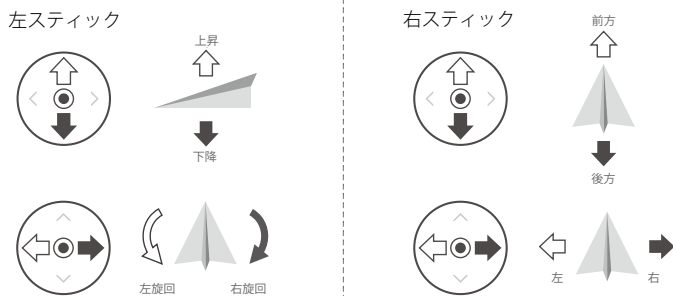
## 機体の制御

あらかじめプログラムされている3つのモード（モード1、モード2、モード3）を使用でき、DJI Flyでカスタムモードを設定することもできます。初期状態のモードはモード2です。

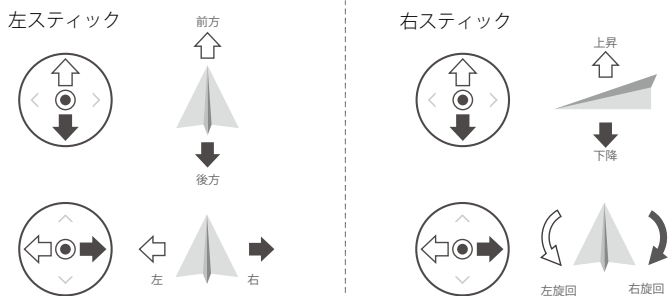
### モード1

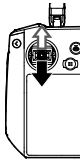
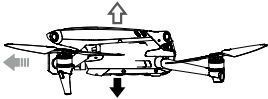
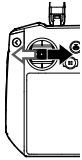
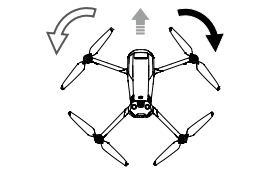
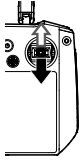

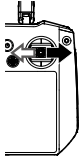



### モード2



### モード3

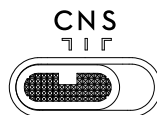


送信機 (モード2)	機体 (◀は機首方向を示す)	備考
		左スティックを上下に倒して、機体の高度を変更します。上昇させるにはスティックを上倒し、下降させるには下に倒します。スティックが中央位置から離れるほど、機体の高度変更速度が速くなります。機体の高度を急激に変えないよう、操作スティックは優しくゆっくりと動かしてください。
		左スティックを左右に動かして、機体の進行方向を制御します。スティックを左に倒すと機体は反時計回りに回転し、右に倒すと時計回りに回転します。スティックが中央位置から離れるほど、機体の回転速度が速くなります。
		右スティックを上下に倒すと、機体のピッチを変えられます。スティックを上倒すと前進し、下に倒すと後進します。スティックが中央位置から離れるほど、飛行速度が上がります。
		右スティックを左右に倒すと、機体を左右に移動できます。左に倒すと左に飛び、右に倒すと右に飛びます。スティックが中央位置から離れるほど、飛行速度が上がります。

## フライトモードスイッチ

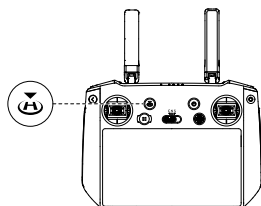
このスイッチを切り替えて、フライトモードを選択します。

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



### RTHボタン

RTHを開始するには、送信機からピーブ音が鳴るまでRTHボタンを長押しします。再度このボタンを押すと、RTHをキャンセルし機体を制御できるようになります。RTHの詳細については、「RTH (Return-to-Home : 帰還)」セクションを参照してください。



### カスタムボタン

C1、C2、5Dボタンが含まれます。DJI Flyの[システム設定]に移動し、[制御]を選択してこのボタンの機能をカスタマイズします。

### ボタンの組合せ

戻るボタン + ジンバルダイヤル：明るさの調整

戻るボタン + カメラ制御ダイヤル：音量の調整

戻るボタン + 録画ボタン：画面収録

戻るボタン + シャッターボタン：スクリーンショット

戻るボタン + 5Dボタン：上 - ホーム、下 - ショートカット設定、左 - 最近使用したアプリ

### ステータスLEDとバッテリー残量LEDの説明

#### ステータスLED

点滅パターン	説明
赤色点灯	機体と未接続
赤色点滅	送信機の温度が高すぎるか、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
黄色点滅	送信機のバッテリー残量が低下
水色点滅	操作スティックが中央位置にない

#### バッテリー残量インジケータ

点滅パターン				バッテリー残量
●	●	●	●	75%~100%
●	●	●	○	50%~75%
●	●	○	○	25%~50%
●	○	○	○	0%~25%

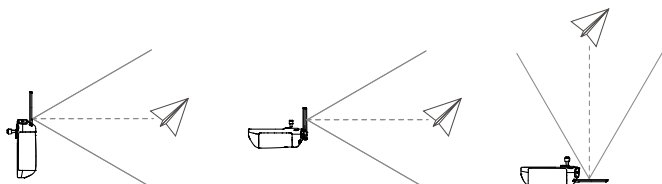
### 送信機のアラート

エラーや警告がある場合、送信機は振動または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る場合は注意してください。画面上部から下にスライドして、[Do Not Disturb]または[Mute]を選択すると、一部のアラートが無効になります。

### 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。

最適な伝送範囲は、アンテナが機体の方を向いており、アンテナと送信機の背面との間の角度が180°または270°である場合です。



- 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。アンテナを調整して、機体が最適な伝送範囲内にあるようにしてください。

### 送信機のリンク

使用前に、機体と送信機をリンクしておく必要があります。新しい送信機をリンクするには、以下の手順に従ってください。

#### 方法1：

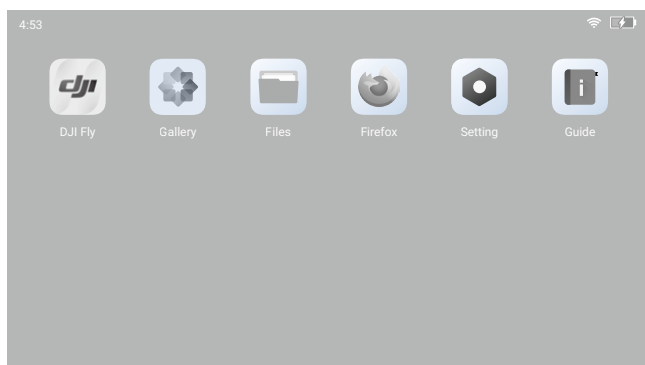
1. 送信機と機体の電源を入れます。
2. ステータスLEDが青色に点滅し、送信機のピープ音が鳴るまで、C1、C2、録画ボタンを同時に押します。
3. 機体の電源ボタンを4秒以上押し続けます。機体はピープ音を1回鳴らし、リンクの準備ができたことを示します。リンクが正常に行われたら、機体でピープ音が2回鳴ります。送信機のバッテリー残量LEDが点灯します。

#### 方法2：

1. 送信機と機体の電源を入れます。
2. DJI Flyを起動します。
3. カメラビューで●●●をタップし、[制御]を選択し[機体に接続(リンク)]を選択します。
4. 機体の電源ボタンを4秒以上押し続けます。機体はピープ音を1回鳴らし、リンクの準備ができたことを示します。リンクが正常に行われたら、機体でピープ音が2回鳴ります。送信機のバッテリー残量LEDが点灯します。

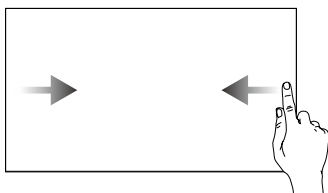
## タッチ画面の操作

## ホーム

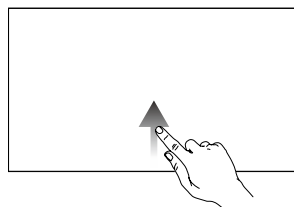


タッチ画面の上部には、時間、Wi-Fi信号、送信機のバッテリー残量が表示されます。DJI Fly、Gallery、Files、Firefox、設定、ガイドなどのアプリは、デフォルトで既にインストールされています。設定には、ネットワーク、画面、音声、Bluetoothの設定が含まれています。ユーザーはガイドアプリの中で、その機能について簡単に学ぶことができます。

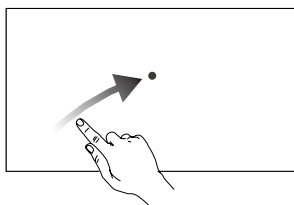
## 操作



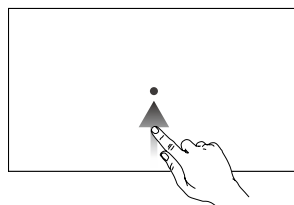
画面の左または右から中央にスワイプすると、前の画面に戻ります。



画面の下部から上にスワイプして放すと、ホーム画面に戻ります。

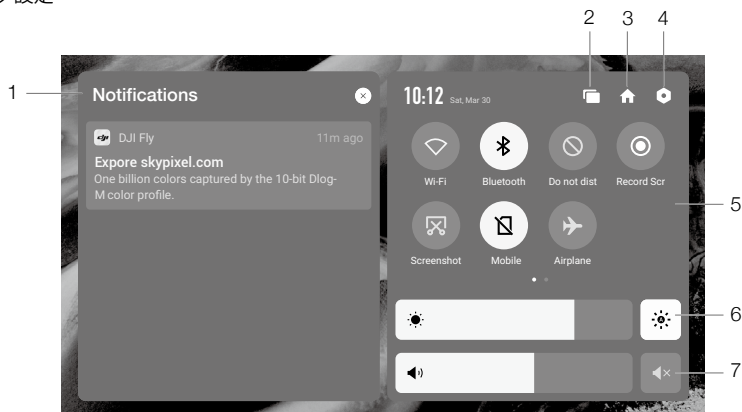


ホーム画面上で、画面の下部から右上にドラッグすると、最近開いたアプリにアクセスできます。



ホーム画面以外の画面では、画面の下部から上にドラッグすると、最近開いたアプリにアクセスできます。

## クイック設定



## 1. 通知

タップするとシステム通知を確認できます。

## 2. 最近使用したアプリ

■ タップすると最近開いたアプリを確認できます。

## 3. ホーム

🏠 タップするとホーム画面に戻ります。

## 4. システム設定

⚙️ タップすると、システム設定にアクセスします。

## 5. ショートカット

📶 : タップしてWi-Fiを有効または無効にします。長押しして設定画面に移動し、Wi-Fiネットワークを接続または追加します。

📶 : タップしてBluetoothを有効または無効にします。長押しすると、設定画面に移動し、近くのBluetoothデバイスと接続します。

🔕 : タップして [Do Not Disturb] (サイレント) モードを有効にします。このモードでは、システムプロンプトが無効になります。

📺 : タップして画面収録を開始します。収録中は、画面に記録時間が表示されます。録画を停止するには、「停止」をタップします。

📷 : タップして画面のスクリーンショットを撮ります。

📶 : モバイルデータ。

✈️ : タップすると、[機内モード]が有効になります。Wi-Fi、Bluetooth、モバイルデータ通信が無効になります。

## 6. 明るさの調整

☀️ : アイコンがハイライトされている場合、画面は自動明るさモードになっています。このアイコンをタップするかバーをスライドすると、アイコンが手動明るさモードに切り替わります。

## 7. 音量の調整

🔊 : バーをスライドすると音量が調整され、🔇 をタップするとミュートします。

## 高度な機能

### コンパスのキャリブレーション

電波干渉のある場所で送信機を使用した後は、コンパスのキャリブレーションが必要な場合があります。送信機のコンパスをキャリブレーションする必要がある場合、警告プロンプトが表示されず、警告メッセージをタップし、キャリブレーションを開始してください。それ以外の場合は、以下の手順に従い送信機のキャリブレーションを行います。

1. ホーム画面に移動します。
2. [設定]を選択し、下にスクロールして、[コンパス]をタップします。
3. 画面の図に従って、送信機のキャリブレーションを行います。
4. キャリブレーションが成功した場合、ユーザーはプロンプトを受信します。

### HDMI設定


送信機のHDMIポートに接続すると、タッチ画面を外部ディスプレイに画面共有できます。解像度は、[設定]、[ディスプレイ]、[高度HDMI]の順に入力して設定できます。

## RC-N1

送信機は、DJIの長距離伝送技術を採用しており、最大伝送距離は15 kmです（日本国内では8 km）。最大1080p/60fps（解像度はモバイル端末の種類に依存）の映像を、機体からモバイル端末のDJI Flyへと送信し、表示します。搭載されたボタンを使用して簡単に機体とカメラを操作し、また取り外し可能な操作スティックにより送信機の保管がより容易になります。

電波干渉がない広く開けた敷地では、機体はO3+を使用し、最大1080p/60fps（解像度はモバイル端末の種類に依存）の映像伝送をスムーズに行います。送信機は2.4 GHzと5.8 GHzの両方で動作し、最適な伝送チャンネルを自動的に選択します（日本国内は2.4 GHzのみ利用可）。

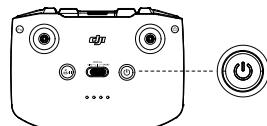
内蔵バッテリーの容量は5200 mAhで、電力量は18.72 Wh、最大駆動時間は6時間です。送信機は、500 mA@5 Vの充電能力でモバイル端末を充電します。Androidデバイスの場合、送信機は自動充電します。iOSデバイスの場合、まずDJI Flyで充電が有効になっていることを確認してください。iOSデバイスの充電は、デフォルトでは無効になっており、送信機の電源が入るたびに有効にする必要があります。

-  • 法規の準拠：送信機は現地法規に準拠しています。
- 操作スティックモード：各操作スティックの動きに対応する機能は、操作スティックモードの選択によって決まります。あらかじめプログラムされている3つのモード（モード1、モード2、モード3）を使用でき、DJI Flyでカスタムモードを設定することもできます。デフォルトのモードはモード2です。

## 送信機の使用

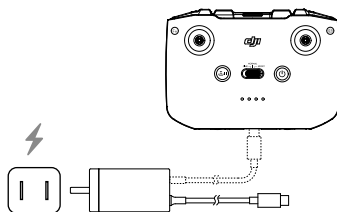
## 電源のオン/オフ

電源ボタンを1回押すと、現在のバッテリー残量を確認します。ボタンを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。バッテリー残量が少ない場合、使用前に充電してください。



## バッテリーの充電

USB-Cケーブルを使用して、付属の充電器を送信機のUSB-Cポートに接続します。送信機を完全に充電するには約4時間かかります。



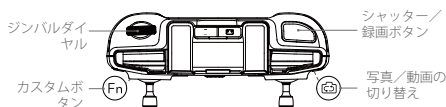
## ジンバル&amp;カメラの操作

シャッター/録画ボタン：1回押すと、写真を撮影する、または録画を開始/停止します。

写真/動画の切り替え：1回押すと写真モードと動画モードを切り替えます。

ジンバルダイヤル：このダイヤルを使ってジンバルのチルトを制御します。

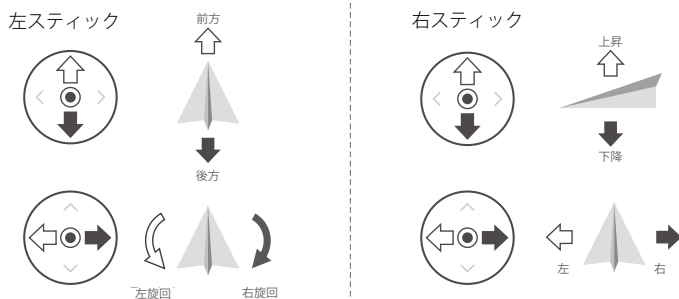
カスタムボタンを長押ししたまま、ジンバルダイヤルを使用すると、探索モードでズームを調整します。



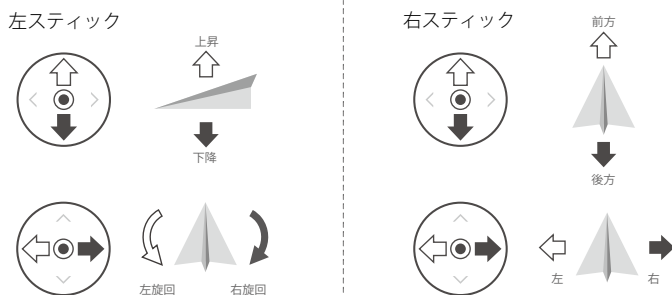
## 機体の制御

操作スティックを使用して、機体の向き（パン）、前後の動き（ピッチ）、高度（スロットル）、左右の動き（ロール）を制御します。各操作スティックの動きに対応する機能は、操作スティックモードの選択によって決まります。あらかじめプログラムされている3つのモード（モード1、モード2、モード3）を使用でき、DJI Flyでカスタムモードを設定することもできます。初期状態のモードはモード2です。

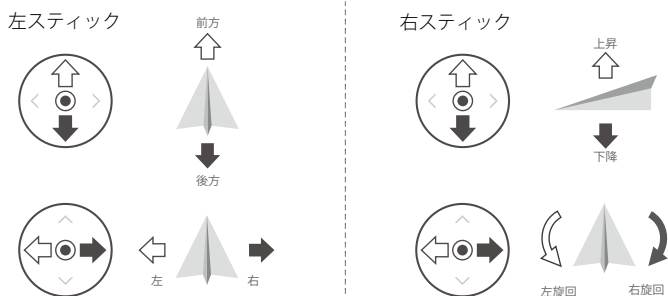
### モード1


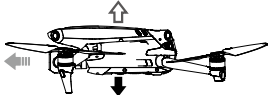
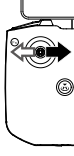
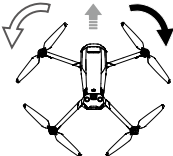






### モード2



### モード3

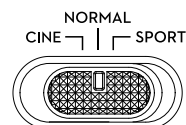


送信機 (モード2)	機体 (←は機首方向を示す)	備考
		左スティックを上下に倒して、機体の高度を変更します。上昇させるにはスティックを上倒し、下降させるには下に倒します。スティックが中央位置から離れるほど、機体の高度変更速度が速くなります。機体の高度を急激に変えないよう、操作スティックは優しくゆっくりと動かしてください。
		左スティックを左右に動かして、機体の進行方向を制御します。スティックを左に倒すと機体は反時計回りに回転し、右に倒すと時計回りに回転します。スティックが中央位置から離れるほど、機体の回転速度が速くなります。
		右スティックを上下に倒すと、機体のピッチを変えられます。スティックを上倒すと前進し、下に倒すと後進します。スティックが中央位置から離れるほど、飛行速度が上がります。
		右スティックを左右に倒すと、機体を左右に移動できます。左に倒すと左に飛び、右に倒すと右に飛びます。スティックが中央位置から離れるほど、飛行速度が上がります。

## フライトモードスイッチ

このスイッチを切り替えて、フライトモードを選択します。

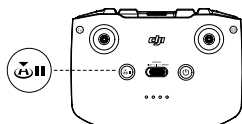
位置	フライトモード
S	スポーツモード
N	ノーマルモード
C	シネモード



### 飛行一時停止／RTHボタン

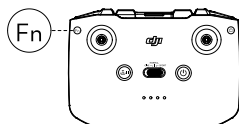
一度押すと、機体の動作にブレーキがかかり、その場でホバリングします。スマートRTHまたは自動着陸を機体が行っている場合は、一度押すと機体はその手順を終了し、ブレーキをかけます。

RTHを開始するには、送信機からピープ音が鳴るまでRTHボタンを長押しします。再度このボタンを押すと、RTHをキャンセルし機体を制御できるようになります。RTHの詳細については、「RTH (Return-to-Home : 帰還)」セクションを参照してください。



### カスタムボタン

DJI Flyの[システム設定]に移動し、[制御]を選択してこのボタンの機能をカスタマイズします。機能には、ジンバルの再センタリング、補助LEDの切り替え、クルーズ制御の有効化などがあります。

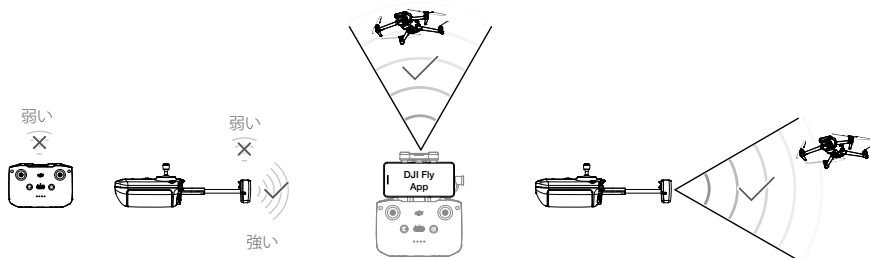


### 送信機のアラート

RTH実行時またはバッテリー残量が低下(6~15%)すると、送信機のアラートが鳴ります。電源ボタンを押すことにより、ローバッテリー警告をキャンセルできます。重度のローバッテリー残量警告(5%未満)はキャンセルできません。

### 最適な伝送範囲

機体と送信機間の信号は、アンテナと機体の相対的な位置関係が下の図に示すようになっているときに最も信頼性が高くなります。





最適な伝送範囲

## 送信機のリンク

使用前に、機体と送信機をリンクしておく必要があります。新しい送信機をリンクするには、以下の手順に従ってください。

1. 送信機と機体の電源を入れます。
2. DJI Flyを起動します。
3. カメラビューで●●●をタップし、[制御]を選択し [機体に接続 (リンク)]を選択します。
4. 機体の電源ボタンを4秒以上押し続けます。機体はピープ音を1回鳴らし、リンクの準備ができたことを示します。リンクが正常に行われたら、機体でピープ音が2回鳴ります。送信機のバッテリー残量LEDが点灯します。

- 
-  • リンクは、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。

- 
-  • 各飛行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が鳴ります。
- 送信機の電源がオンの状態で5分間操作をしないと、アラートが鳴ります。6分経過すると、自動的に送信機の電源が切れます。操作スティックを動かすか、任意のボタンを押してアラートをキャンセルしてください。
  - モバイル端末ホルダーを調整して、モバイル端末が確実に固定されるようにします。
  - バッテリーを良好な状態に保つために、少なくとも3か月に1回はバッテリーを完全に充電してください。
-

# DJI Flyアプリ

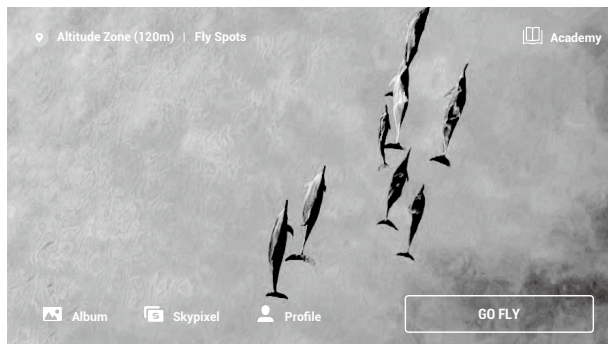
---

本セクションでは、DJI Flyアプリの主要機能について説明します。

# DJI Flyアプリ

## ホーム

DJI Flyを起動して、ホーム画面に移動します。



## フライスポット

近くの適切な飛行場所や撮影場所を表示または共有、GEO区域の詳細を確認、他のユーザーが撮影した様々な場所の航空写真をプレビューできます。

## アカデミー

上部右のアイコンをタップすると、アカデミーに入ります。製品チュートリアル、飛行のヒント、飛行の安全性、およびマニュアル文書はこちらでご覧いただけます。

## アルバム

DJI Flyとモバイル端末からの写真と動画を表示できます。作成のセクションには、テンプレートとプロがあります。テンプレートには、インポートされた映像の自動編集機能があります。プロでは、映像を手動編集できます。

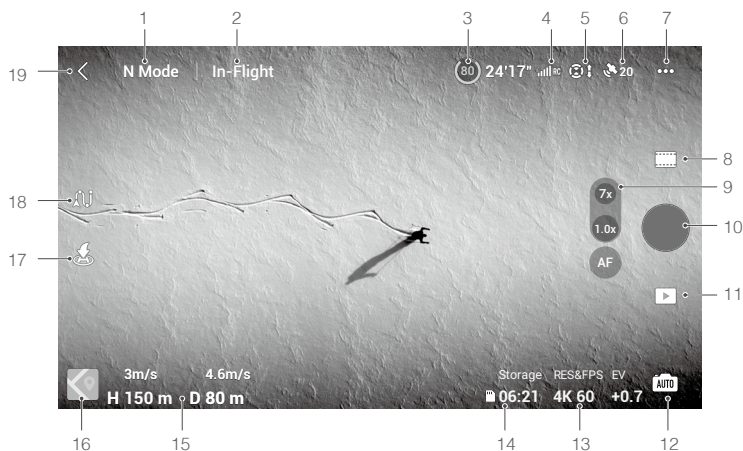
## SkyPixel

SkyPixelでは、DJI製品ユーザーが共有するビデオや写真を表示できます。

## プロフィール

アカウント情報、飛行記録、DJIフォーラム、オンラインストア、ドローンを探すなどの機能、その他の設定を表示します。

## カメラビュー



## 1. フライトモード

N: 現在のフライトモードを表示します。

## 2. システム ステータスバー

飛行中: 機体の飛行ステータスを示し、様々な警告メッセージを表示します。

## 3. バッテリー情報

(80) 24:17: 現在のバッテリー残量と残りの飛行時間を表示します。タップすると、バッテリーの詳細情報が表示されます。

## 4. 動画ダウンリンク信号強度

📶: 機体と送信機との間の動画ダウンリンク強度を表示します。

## 5. ビジョンシステムステータス

📷: アイコンの左側は全水平方向（前方／後方／側方）ビジョンシステムの状態を示し、右側は上方／下方ビジョンシステムの状態を示します。ビジョンシステムが正常に動作しているときにはアイコンは白色になり、ビジョンシステムが利用不可のときにはアイコンは赤色になります。

## 6. GNSSステータス

📶: 現在のGNSSの信号強度を表示します。タップしてGNSS信号の状態を確認します。アイコンが白色のときにホームポイントの更新ができ、GNSS信号が強いことを示します。

## 7. システム設定

⋮: タップすると、安全／制御／伝送についての情報が表示されます。

## 安全

飛行アシスタント: 障害物回避を[迂回]または[ブレーキ]に設定すると、上方、全水平方向（前方／後方／側方）ビジョンシステムが有効になります。障害物回避の無効時は、機体は障害物を検知できません。迂回の使用時にはノーマルモードまたは高度迂回モードを選択します。

レーダーマップ表示: 有効な場合、リアルタイムの障害物検知レーダーマップが表示されます。

RTH (Return-to-Home: 帰還): タップすると、アドバンスドRTH、自動RTH高度（デフォルトの高度は100 m）の設定やホームポイントの更新を行います。

飛行保護: タップすると、最大高度と最大距離、自動RTH高度（デフォルトの高度は100 m）の設定やホームポイントの更新を行います。

センサー：タップしてIMUとコンパスのステータスを表示し、必要に応じてキャリブレーションを開始します。

バッテリー：タップすると、バッテリーセルステータス、シリアル番号、充電回数などのバッテリー情報が表示されます。

補助LED：タップすると、補助LEDを自動、オン、またはオフに設定できます。離陸する前に補助LEDをオンにしないでください。

機体のフロントアームLED：自動モードでは、画質に影響を与えないように、録画中は機体のフロントLEDが無効になります。

GEO区域をロック解除：タップすると、GEO区域をロック解除に関する情報を表示できます。

ドローンを探す機能は、地上にある機体の位置を見つけるのに役立ちます。

高度安全設定には、飛行中の送信機信号ロスト時やプロペラ緊急停止時の機体の動作設定、およびAirSenseスイッチなどがあります。

送信機信号ロスト時の機体の動作には、「Return-to-Home」、「降下」、「ホバリング」に設定できます。

プロペラ緊急停止の設定での「緊急時のみ」とは、衝突が起きたり、モーターが動かなかったり、空中でローリングしたり、機体が制御不能になって機体が急上昇/急降下したりなど緊急事態が発生した場合にのみ飛行中にモーターを停止できることを示します。プロペラ緊急停止の設定での「随時」は、ユーザーがコンビネーションスティックコマンド（CSC）を実行すると、飛行中にいつでもモーターを停止できることを示します。飛行中にモーターが停止すると、機体は墜落します。

AirSenseが有効になっている場合、有人航空機が検出されると、DJI Flyにアラートが表示されます。AirSenseを使用する前に、DJI Flyで表示されるプロンプトの免責事項をお読みください。

## 制御

### 機体設定

単位	メートル法またはインペリアル法を単位に設定できます。
被写体スキャン	有効にすると、機体はカメラビューで被写体を自動的にスキャンし表示します（シングル撮影の写真とノーマルの動画撮影でのみ使用可能）。
ゲイン&Expo調整	ゲイン&Expoの設定は、異なったフライトモードごとに、機体とジンバルで微調整できます。この設定には、最大水平速度、最大上昇速度、最大下降速度、最大角速度、ヨーのスームズネス、ブレーキ感度、Expo、ジンバルの最大チルト制御速度、チルトのスームズネスが含まれます。

- ⚠** • 操作スティックを放した際、ブレーキ感度を大きく設定している場合は機体の制動距離が少なくなり、一方、ブレーキ感度を小さく設定している場合は制動距離が大きくなります。慎重に飛行してください。

ジンバル設定：タップすると、ジンバルモード、詳細設定、ジンバルの角度の調整や、ジンバル キャリブレーションの実行を行えます。

送信機設定：タップすると、カスタムボタンの機能の設定、送信機キャリブレーション、スティックモードの切り替えなどを行えます。スティックモードを切り替える前にスティックモードの操作を必ず理解してください。

ビギナー飛行チュートリアル：飛行チュートリアルを確認できます。

機体とペアリング（リンク）：送信機と機体がリンクされていないときにタップすると、リンクを開始します。

### カメラ

カメラパラメーター設定：撮影モードに応じて、異なる設定を表示します。

一般設定：タップすると、ヒストグラム、露出オーバー警告、グリッド線、ピークレベル、ホワイトバ

ランス、HD写真の自動同期、録画時のキャッシュの確認や設定を行えます。

保存場所：映像を機体あるいはmicroSDカードに保存できます。内部ストレージとmicroSDカードをフォーマットできます。最大動画のキャッシュ容量設定とカメラリセット設定も調整できます。

USBモード：Mavic 3 CineはUSBモードに対応しているため、機体のバッテリー残量が低下したときに映像をコピーすることが可能になります。USBモードを使用するには、USBモードを有効にし、機体の電源を入れ、パソコンに接続します。USBモードを有効にすると、機体の内部ストレージへのアクセスはできませんが、SDカードへのアクセスはできません。

USBモードを終了するには、機体を再起動しDJI FlyでUSBモードを無効にします。USBモードがDJI Assistant 2で無効にされていた場合は、機体を再起動させるとUSBモードが再び有効になります。

- ⚠️ • USBモードでは、送信機から機体が外されると、フレームアームライトが消灯し、機体内部のファンが停止します。

## 伝送

ライブ配信プラットフォーム、HDMI出力、周波数、チャンネルモード設定。

## 詳細

端末情報、ファームウェア情報、アプリのバージョン、バッテリーのバージョンなどを表示します。[全ての設定をリセットする]をタップして、カメラ、ジンバル、安全性設定などをデフォルトにリセットします。[全データを消去]をタップすると、すべての設定をデフォルトにリセットし、フライトログを含む内部ストレージ、microSDカード、SSDに保存されているデータを全て削除します。補償を請求するときには、証拠（フライトログ）の提出を求められる場合があります。飛行中に事故が発生したときには、フライトログをクリアする前にDJI サポートにご連絡ください。

## 8. 撮影モード

**動画**：ノーマル、探索、ナイト、スローモーション。ノーマル動画モードでは、デジタルズームに対応しています。探索モードでは、**1x**アイコンはズーム率を表示し、タップしてズーム率を調整します。ズーム率が大きくなるにしたがって機体の回転が遅くなります。ナイトモードではノイズ低減が向上し、映像がより鮮明になり、最大12800 ISOまで対応しています。

- ⚠️ • ナイトモードは、4K/30fpsに対応しています。  
 • ナイトモード中、障害物回避は無効になります。慎重に飛行してください。  
 • ナイトモードは、RTHまたは着陸を開始すると自動的に終了します。  
 • RTH中や自動着陸中、ナイトモードは使用できません。  
 • フォーカストラックはナイトモードには対応していません。

**静止画**：シングル撮影、バースト撮影、AEB、タイマー撮影。

マスターショット：被写体を選択します。機体は、被写体をフレームの中央に保持しながら、様々な操作を順番に実行し録画します。その後、シネマティックな短編動画を生成します。

クイックショット：ドローニー、ロケット、サークル、ヘリックス、ブーメラン、アステロイドから選択します。

ハイパーラプス：フリー、サークル、コースロック、ウェイポイントから選択します。

パノラマ：スフィア、180°、広角、垂直から選択します。

## 9. 望遠カメラ

**7x**をタップすると、写真モードや動画モードで望遠カメラに切り替わります。写真モードでは、シングル、AEB、バースト、タイマー撮影の写真モードと、JPEG、RAW、J+Rフォーマットをサポートし、ISOとシャッター速度を手動で設定できます。動画モードでは、4K 25/30/50fpsと1080p 25/30/50fpsフォーマットをサポートし、ISOとシャッター速度を手動で設定できます。望遠カメラで7倍ズーム使用時、スポットライトとPOIの機能を使用でき、静止した被写体の撮影に対応します。**1.0x**をタップすると、広角カメラに切り替わります。

## 10. シャッター／録画ボタン

- ：タップすると、写真を撮影する、もしくは動画の録画を開始／停止します。

## 11. 再生

▶ : タップすると、再生画面に入り、撮影した写真や動画をすぐにプレビューできます。

## 12. カメラモード切り替え

AUTO : 写真モードのときは、オートもしくはプロをモード選択できます。モードが異なると、設定するパラメーターは異なります。

## 13. 撮影パラメーター

RES4K60 : 現在の撮影パラメーターを表示します。タップしてパラメーター設定にアクセスします。

## 14. ストレージ情報

Storage 06:21 : 現在のストレージの撮影可能枚数や録画可能時間を表示します。タップしてSSDまたはmicroSDカードの使用可能な容量を表示します。

## 15. フライトテレメトリ

D 80 m H 150 m 4.6 m/s 3 m/s : 機体とホームポイント間の距離、ホームポイントからの高さ、機体の水平速度、および機体の垂直速度を表示します。

## 16. 地図

☰ : タップして姿勢インジケーターに切り替えます。機体の方向やチルト角、送信機の位置、ホームポイントの位置などの情報を表示します。



## 17. 自動離陸／自動着陸／RTH

↑/↓ : アイコンをタップします。プロンプトが表示され、ボタンを長押しすると、自動離陸や自動着陸が開始します。

🏠 : タップするとスマートRTHが起動し、最後に記録されたホームポイントに機体を帰還させます。

## 18. ウェイポイント飛行

⌂ : タップするとウェイポイント飛行を有効／無効にできます。

## 19. 戻る

◀ : タップするとホーム画面に戻ります。

画面上を長押しすると、ジンバル調整バーが表示され、ジンバルの角度を調整することができます。

画面をタップして、フォーカスまたはスポット測光を有効にします。フォーカスまたはスポット測光は、フォーカスモード、露出モード、スポット測光モードによって表示が異なります。スポット測光の使用後には画面を長押しして露出をロックします。露出のロック解除を行うには、画面をもう一度長押しします。



- DJI Flyを起動する前に、お使いの端末を完全に充電してください。
- DJI Flyを使用する際は、モバイルデータ通信容量を使用します。データ使用料についてはお使いの通信会社にお問い合わせください。
- スマートフォンをディスプレイ機器として使用している場合は、飛行中に電話を受けたり、メッセージ機能を使用したりしないでください。
- 画面に表示される安全性に関するヒント、警告メッセージ、および免責事項をよくお読みください。お使いの地域の関連法規を事前に確認しておいてください。ユーザーには、関連法規をすべて理解、順守して飛行する責任があります。

- a. 自動離陸と自動着陸を使用する前に、警告メッセージを読んで理解しておいてください。
  - b. 初期状態の制限よりも高い高度に設定する前に、警告メッセージと免責事項を読んで理解しておいてください。
  - c. フライトモードを切り替える前に、警告メッセージと免責事項を読んで理解しておいてください。
  - d. GEO区域内またはその近くで出される警告メッセージと免責事項を読んで理解しておいてください。
  - e. インテリジェント フライトモードを使用する前に、あらかじめ警告メッセージを読んで理解しておいてください。
- アプリ上で、着陸するように指示するプロンプトが表示された場合は、安全な場所にすぐに機体を着陸させてください。
  - 各フライトの前にアプリに表示されているチェックリストの警告メッセージをすべて確認してください。
  - これまでに機体の操作経験がない場合、または自信を持って機体を操作するのに十分な経験がない場合は、アプリのチュートリアルを使って、飛行技術を練習してください。
  - 飛行を開始する前にインターネットに接続して、飛行予定地域の地図データをキャッシュしてください。
  - このアプリの目的は、操作をアシストすることにあります。アプリに頼りすぎず、ご自身の裁量に基づいて機体を制御してください。アプリの使用は、DJI Flyの利用規約とDJIのプライバシーポリシーの対象となります。アプリでこれらをよくお読みください。
-

# 飛行

---

本セクションでは、安全な飛行方法と飛行に関する制限事項について説明します。

# 飛行

飛行前の準備が完了したら、飛行技術を磨き、安全飛行を心がけてください。飛行は常に障害物のない開けた場所で実施してください。送信機やアプリを使用して機体を操作する方法についての詳細は、「送信機」と「DJI Fly」のセクションを参照してください。

## 飛行環境の条件

1. 風速 12 m/s 超の時や、雪、雨、霧などの悪天候時には、飛行させないでください。
2. 飛行は周囲が開けた場所でのみ行ってください。高い建造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。機体は、構造物から最低でも 5 m 以上離れて距離を保つことをお勧めします。
3. 機体は、目視内で飛行させてください。目視外での飛行は、機体の性能、操縦者の知識・技能、及び飛行の安全管理が現地の規則に準拠している場合のみ、実施することができます。障害物、人混み、送電線、樹木、水域を避けてください。機体は、水際から最低でも 3 m 以上離れて距離を保つことをお勧めします。
4. 高レベルの電磁波を発する送電線、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。
5. 機体やバッテリーの性能は、大気密度や気温などの環境要因に左右されます。海拔 6000 m 以上で飛行させるときは、バッテリーと機体の性能が落ちる可能性があるため、注意を払ってください。
6. 機体は、南極圏、北極圏で GNSS を使用することはできません。そのような場所で飛行させる時は下方ビジョンシステムを使用してください。
7. 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。
8. 事故、火災、爆発、洪水、津波、雪崩、地滑り、地震、粉塵、砂嵐の環境下では、機体、送信機、バッテリー、バッテリー充電器を使用しないでください。
9. バッテリー充電器の使用は、5°C~40°C の範囲の温度環境で行ってください。
10. 機体、バッテリー、送信機、バッテリー充電器は、乾いた環境で運用してください。
11. バッテリー充電器は、湿った環境では使用しないでください。

## 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. 着陸した場合、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、緊急時または事故発生時のため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。

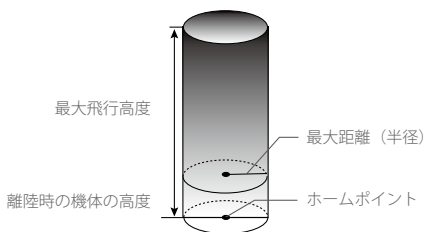
## 飛行制限と GEO 区域

無人飛行体 (UAV) の操縦者は、ICAO (国際民間航空機関)、FAA (米国連邦航空局)、現地の航空当局などの自主規制機関の定める規制に従わなければなりません。安全上の理由から、初期状態では飛行制限が有効化されており、ユーザーが機体を安全に合法的に使用できるようになっています。ユーザーは飛行制限の高度と距離を設定できます。

GNSS が利用可能な場合は、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は、高度のみを制限できます。

### 飛行高度と距離制限

飛行高度と飛行距離の制限は、DJI Fly で変更できます。これらの設定に基づき、機体は下図のような制限円筒内で飛行します。



## GNSS有効時

	飛行制限	DJI Flyアプリ
最大高度	機体の高度が指定の値を超えることはできません	警告：高度制限に到達
最大距離 (半径)	飛行距離は最大距離（半径）内であればなりません	警告：距離制限に到達

## 下方ビジョンシステムのみが利用可能

	飛行制限	DJI Flyアプリ
最大高度	GNSS信号が弱い場合、飛行高度は30 mに制限されます。GNSS信号が弱く、周囲の明るさが不十分な場合、高度は3 mに制限されます。	警告：高度制限に到達。
最大距離 (半径)	最大距離（半径）の制限が無効となり、アプリで警告プロンプトを受信できなくなります。	

- ⚠
- 機体の電源がオンでGNSS信号が強い場合は、GNSSが弱いときの高度制限は制限されません。
  - 機体が制限値に達した場合でも機体を制御することはできますが、それ以上遠くへは飛行させられません。本機が最大距離（半径）の外へ飛行した場合、GNSS信号が強ければ自動で範囲内に戻ります。
  - 安全上の理由から、現地の規則に基づいて許可や承認が得られている場合を除き、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機体を飛行させないでください。

## GEO区域

すべてのGEO区域は、DJI公式ウェブサイト<http://www.dji.com/flysafe>に一覧表示されています。GEO区域は異なるカテゴリー別に分類され、空港、有人飛行機が低空で操縦されている飛行場、国境、および発電所などの要注意区域が含まれています。GEO区域を飛行している場合、DJI Flyアプリに警告プロンプトが表示されます。


## フライト前チェックリスト

- 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。
- 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。
- 機体のアームが展開していること確認を確認してください。
- ジンバル&カメラが正常に機能することを確認してください。
- 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。
- DJI Flyアプリが機体に正しく接続されていることを確認してください。
- カメラレンズとビジョンシステムのセンサーに汚れがないことを確認してください。
- DJIの純正部品またはDJIが認定する部品のみをご使用ください。非純正の部品やDJI認定メーカー以外が製造した部品を使用すると、システムに不具合が発生し、安全性が損なわれるおそれがあります。
- リモートIDが最新であり、正常に動作しているかを確認してください。
- 現地の規制に従って、最大飛行高度が適切に設定されていることを確認してください。
- 人口密集地の上空を飛行しないでください。
- 機体と送信機が正常に機能していることを確認してください。

## 自動離陸／自動着陸



### 自動離陸

自動離陸の使用：

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1.2 mの高さでホバリングします。

### 自動着陸

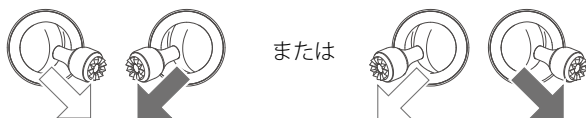
自動着陸の使用：

1. をタップします。安全に着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。
2. をタップすると自動着陸をキャンセルできます。
3. 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. 着陸後にモーターは停止します。

## モーターの始動と停止

### モーターの始動

モーターの始動には、コンビネーションスティック コマンド (CSC) を使用します。両方のスティックを内側下角または外側下角に向けて倒して、モーターを始動します。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。



または

### モーターの停止

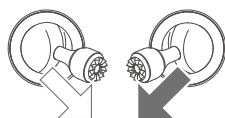
モーターの停止方法は2通りあります。

方法1：機体に着陸したら、左スティックを左側に倒し、そのままの状態を保持します。モーターは1秒後に停止します。

方法2：機体に着陸したら、モーター始動の時と同じCSCコマンドを実行すると、モーターが停止します。モーターは2秒後に停止します。モーターが停止したら両スティックを離します。



方法1



または



方法2



- モーターが予期せずに起動したら、コンビネーションスティック コマンド (CSC) を使用してモーターをすぐに停止してください。

## 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。飛行中のモーター停止は、衝突が起きたり、機体が制御不能になって急上昇／急降下したり、空中でローリングしたり、モーターが動かなくなるなど緊急事態が発生した場合にのみ行ってください。飛行中にモーターを停止するには、モーター始動時と同じCSCを使用します。初期状態の設定は、DJI Flyで変更できます。

## 飛行テスト


### 離陸／着陸手順

1. 見晴らしのよい平らな場所に、機体ステータスインジケーターが自分の方を向くようにして機体を置きます。
2. 機体と送信機の電源を入れます。
3. DJI Fly を起動して、カメラビューに入ります。
4. セルフチェックが終了するまで待機します。DJI Fly で異常を知らせる警告が表示されなければ飛行可能となります。
5. スロットルスティックをゆっくり上に倒すか、自動離陸を使用して、離陸します。
6. スロットルスティックを下に倒すか、自動着陸を使用して、機体を着陸させます。
7. 着陸後、スロットルスティックを下方方向に倒しつづけます。モーターは1秒後に停止します。
8. 機体と送信機の電源を切ります。

### 動画に関する提案とヒント

1. フライト前チェックリストの目的は、安全に飛行し、飛行中に確実に動画を撮影できるようにすることにあります。各フライト前に、飛行前のチェックリストをすべて確認してください。
2. DJI Fly で目的のジンバル操作モードを選択してください。
3. ノーマルモードまたはシネモードを使用して動画を録画します。
4. 雨天や強風時など、悪天候のときは飛行しないでください。
5. ニーズに合ったカメラ設定を選択してください。
6. 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。

---

 • 離陸する前に、機体を平らで安定した地面に置いてください。手のひらから離陸させたり、機体を手で持ったりしないでください。

---

# 付録

---

# 付録

## 仕様

機体	
離陸重量	895 g (Mavic 3) 899 g (Mavic 3 Cine)
サイズ (長さ×幅×高さ)	折りたたんだ状態：221×96.3×90.3 mm 展開状態：347.5×283×107.7 mm
対角寸法	380.1 mm
最大上昇速度	Sモード：8 m/s Nモード：6 m/s Cモード：1 m/s
最大下降速度	Sモード：6 m/s Nモード：6 m/s Cモード：1 m/s
最大速度 (海拔に近接、無風)	Sモード：21 m/s、Sモード (EU)：19 m/s Nモード：15 m/s Cモード：5 m/s
運用限界高度 (海拔)	6,000 m
最大飛行時間	46分 (無風で32.4 km/hの速度で飛行時に測定)
最大ホバリング時間 (無風時)	40分
最大飛行距離	30 km
最大風圧抵抗	12 m/s
最大傾斜角度	Sモード：35° Nモード：30° Cモード：25°
最大角速度	200°/s
動作環境温度	-10°C～40°C
GNSS	GPS + Galileo + BeiDou
ホバリング精度範囲	垂直：ビジョンポジショニング：±0.1 m GNSSポジショニング：±0.5 m 水平：ビジョンポジショニング：±0.3 m 高精度システムポジショニング：±0.5 m
内部ストレージ	Mavic 3：8 GB (7.9 GBの使用可能なストレージ) Mavic 3 Cine：1 TB (934.8 GBの使用可能なストレージ)
Hasselbladカメラ	
センサー	4/3型CMOS、有効画素数：20 MP
レンズ	FOV：84° 焦点距離：24 mm (35mm判換算) 絞り：f/2.8～f/11 撮影範囲：1 m～∞ (オートフォーカス使用時)
ISO感度	動画 ノーマル、スローモーション： 100～6400 (ノーマル) 400～1600 (D-Log) 100～1600 (HLG) ナイト：800～12800 (ノーマル) 静止画：100～6400

電子シャッター速度	1/8000~8 秒
最大静止画サイズ	5280×3956
静止画モード	シングル：20 MP オート露出ブラケット (AEB)：20 MP、3/5枚 (0.7EVステップ) タイマー：20MP 2/3/5/7/10/15/20/30/60秒
動画解像度	<b>Apple ProRes 422 HQ/422/422 LT*</b> 5.1K: 5120×2700@24/25/30/48/50fps DCI 4K: 4096×2160@24/25/30/48/50/60/120**fps 4K: 3840×2160@24/25/30/48/50/60/120**fps  <b>H.264 / H.265</b> 5.1K: 5120×2700@24/25/30/48/50fps DCI 4K: 4096×2160@24/25/30/48/50/60/120**fps 4K: 3840×2160@24/25/30/48/50/60/120**fps FHD: 1920×1080@24/25/30/48/50/60/120**/200**fps  * DJI Mavic 3 Cineのみ、Apple ProRes動画撮影に対応しています。 **録画フレームレートです。該当の動画はスローモーション動画として再生されます
最大動画ビットレート	H.264/H.265: 200 Mbps
対応ファイルシステム	exFAT
写真フォーマット	JPEG/DNG (RAW)
動画フォーマット	<b>Mavic 3:</b> MP4/MOV (MPEG-4 AVC/H.264、HEVC/H.265)  <b>Mavic 3 Cine:</b> MP4/MOV (MPEG-4 AVC/H.264、HEVC/H.265) MOV (Apple ProRes 422 HQ)
カラーモード	ノーマル/HLG/D-Log
望遠カメラ	
センサー	1/2インチCMOS
レンズ	FOV: 15° 焦点距離：162 mm (35mm判換算) 絞り：f/4.4 撮影範囲：3 m~∞
ISO感度	動画：100~6400 静止画：100~6400
電子シャッター速度	1/8000~2秒
最大静止画サイズ	4000×3000
写真フォーマット	JPEG
動画フォーマット	MP4/MOV (MPEG-4 AVC/H.264、HEVC/H.265)
静止画モード	シングル撮影：12 MP
動画解像度	H.264 / H.265 4K: 3840×2160@25/30/50fps FHD: 1920×1080@25/30/50fps
デジタルズーム	4倍
ジンバル	
安定化機構	3軸 (チルト、ロール、パン)

機械的可動範囲	チルト：-135°～+100° ロール：-45°～+45° パン：-27°～+27°
操作可能範囲	チルト：-90°～35° パン：-5°～5°
最大制御速度（チルト）	100°/s
角度ぶれ範囲	±0.007°
<b>検知システム</b>	
種類	全方向ビジョンシステムおよび赤外線検知システム
前方ビジョンシステム	高精度測定範囲：0.5～20 m 検知範囲：0.5～200 m 有効検知速度：≤15 m/s FOV：90°（水平方向）、103°（垂直方向）
後方ビジョンシステム	高精度測定範囲：0.5～16 m 有効検知速度：≤12 m/s FOV：90°（水平方向）、103°（垂直方向）
側方ビジョンシステム	高精度測定範囲：0.5～25 m 有効検知速度：≤15 m/s FOV：90°（水平方向）、85°（垂直方向）
上方ビジョンシステム	高精度測定範囲：0.2～10 m 有効検知速度：≤6 m/s FOV：100°（前方／後方）、90°（左方／右方）
下方ビジョンシステム	高精度測定範囲：0.3～18 m 有効検知速度：≤6 m/s FOV：130°（前方／後方）、160°（左方／右方）
動作環境	前方、側方、上方、後方：識別可能な表面及び15ルクスを超える適切な明るさのある状態 下方：壁、樹木、人など反射のない識別可能な表面（拡散反射>20%）。はっきりとした模様で適切な明るさのある地面（ルクス>15）
<b>伝送</b>	
映像伝送システム	O3+
ライブビュー品質	送信機：1080p@30fps/1080p@30fps
動作周波数	2.400～2.4835 GHz、5.725～5.850 GHz（日本国内では、5.8 GHz帯は使用不可）
最大伝送距離（障害物や干渉がない場合）	15 km (FCC)、8 km (CE/SRRC/MIC（日本）)
最大ダウンロード速度	SDR：5.5 MB/s（RC-N1使用時） 15 MB/s（DJI RC Pro使用時）
遅延（環境条件およびモバイル端末に依存）	130 ms（RC-N1使用時） 120 ms（DJI RC Pro使用時）
アンテナ	アンテナ×4、2T4R
伝送電力（EIRP）	2.4 GHz：<33 dBm (FCC)、<20 dBm (CE/SRRC/MIC（日本）) 5.8 GHz：<33 dBm (FCC)、<30 dBm (SRRC)、<14 dBm (CE)
<b>インテリジェント フライトバッテリー</b>	
容量	5000 mAh
標準電圧	15.4 V

最大充電電圧	17.6 V
バッテリータイプ	LiPo 4S
電力量	77 Wh
重量	335.5 g
充電温度範囲	5°C~40°C
<b>バッテリー充電器</b>	
入力	AC100~240 V(47~63 Hz)、2.0 A
出力	USB-C : 5.0 V = 5.0 A/9.0 V = 5.0 A/12.0 V = 5.0 A/15.0 V = 4.3 A/ 20.0 V = 3.25 A/5.0 V~20.0 V = 3.25 A USB-A : 5 V = 2 A
定格出力	65 W
<b>充電ハブ</b>	
入力	USB-C : 5~20 V = 最大5.0 A
出力	バッテリーポート : 12~17.6 V = 最大5.0 A
定格出力	65 W
充電タイプ	インテリジェント フライトバッテリー3個を順次充電
充電温度範囲	5°C~40°C
<b>カーチャージャー</b>	
入力	自動車用電源ポート : 12.7 V-16 V = 6.5 A、電圧 : 14 V DC
出力	USB-C : 5.0 V = 5.0 A/9.0 V = 5.0 A/12.0 V = 5.0 A/15.0 V = 4.3 A/ 20.0 V = 3.25 A/5.0 V~20.0 V = 3.25 A USB-A : 5 V = 2 A
定格出力	65 W
充電時間	約96分
充電温度範囲	5°C~40°C
<b>ストレージ</b>	
対応SDカード	SDXC、UHS-I スピードクラス3のmicroSDカード
推奨microSDカード	<p>Lexar 1066x 64GB V30 A2 microSDXC  Lexar 1066x 128GB V30 A2 microSDXC  Lexar 1066x 256GB V30 A2 microSDXC  Lexar 1066x 512GB V30 A2 microSDXC  SanDisk High Endurance 64GB V30 microSDXC  SanDisk High Endurance 128GB V30 microSDXC  SanDisk High Endurance 256GB V30 microSDXC  Kingston Canvas Go! Plus 64GB V30 A2 microSDXC  Kingston Canvas Go! Plus 128GB V30 A2 microSDXC  Kingston Canvas Go! Plus 256GB V30 A2 microSDXC  Kingston Canvas Go! Plus 512GB V30 A2 microSDXC  Samsung EVO Plus 512GB V30 A2 microSDXC  Samsung PRO Plus 256GB V30 A2 microSDXC  Samsung PRO Plus 512GB V30 A2 microSDXC</p> <p>microSDカードは、Apple ProRes 422 HQコーデックでの録画に対応していません。</p>

SSD	<p>容量：1 TB          最大読み込み速度：700 MB/s*          最大書き込み速度：471 MB/s*</p> <p>*機体内部の最大読み込み／書き込み速度です。パソコンや他の端末に接続すると、速度が異なる場合があります。</p>
<b>DJI RC-N1 送信機</b>	
伝送システム	<p>異なるハードウェア機器構成の機体と使用する場合、DJI RC-N1送信機は、必要なファームウェアバージョンを自動で選択・更新し、リンクされた機体モデルのハードウェア性能において利用可能な伝送技術を使用します。機体モデルと利用できる伝送技術は以下の通りです。</p> <p>a. DJI Mini 2 / DJI Mavic Air 2 : O2          b. DJI Air 2S / DJI Mini 3 Pro : O3          c. DJI Mavic 3 : O3+</p>
動作時間	<p>6時間（モバイル端末を充電していない場合）          4時間（モバイル端末を充電している場合）</p>
対応USBポートの種類	Lightning、Micro USB、USB-C
対応モバイル端末 最大サイズ（高さ×幅×厚さ）	180 mm×86 mm×10 mm
動作環境温度	0°C～40°C
伝送電力 (EIRP)	<p>2.4 GHz :          ≤26 dBm (FCC)、≤20 dBm (CE/SRRC/MIC (日本) )</p> <p>5.8 GHz :          ≤26 dBm (FCC/SRRC)、≤14 dBm (CE)</p>

## ファームウェア更新

機体ファームウェアを更新するには、DJI FlyまたはDJI Assistant 2（一般向けドローン用）を使用します。

### DJI Flyの使用

機体や送信機をDJI Flyに接続したときに新しいファームウェア更新がある場合、通知がされます。更新を開始するには、送信機またはモバイル端末をインターネットに接続して画面の指示に従います。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。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

DJI Assistant 2（一般向けドローン用）で、機体と送信機のファームウェアを、それぞれ別々に更新できます。

DJI Assistant 2（一般向けドローン用）を使用して機体のファームウェアのアップデートを行うには、次の手順に従ってください。

1. 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。
2. 機体の電源を入れて、パソコンのUSB-Cポートに機体を接続します。
3. [DJI Mavic 3]を選択し、左側パネルの[ファームウェア更新]をクリックします。
4. 更新したい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のを待ちます。ファームウェア更新が自動的に開始されます。
6. ファームウェア更新が完了すると、機体の電源が自動的に再起動されます。

DJI Assistant 2（一般向けドローン用）を使用して送信機ファームウェアのアップデートを行うには、次の手順に従ってください。

1. 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。
2. 送信機の電源を入れ、Micro USBケーブルを使用してUSB-Cポート経由でパソコンに接続します。
3. [DJI Mavic 3 送信機]を選択し、左側パネルの[ファームウェア更新]をクリックします。
4. 更新したい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のを待ちます。ファームウェア更新が自動的に開始されます。
6. ファームウェア更新が完了するまで待ちます。

- ⚠
- ファームウェア更新は必ず上記手順に従って行ってください。手順に従わないと、更新に失敗する場合があります。
  - ファームウェア更新には約10分かかります。ジンバルが遅く動作し、機体ステータスインジケータ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お待ちください。
  - パソコンがインターネットに接続されていることを確認してください。
  - 更新を実行する前に、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40%以上あり、送信機のバッテリー残量が30%以上あることを確認してください。
  - 更新中は、機体をコンピューターから取り外さないでください。
  - DJIから指定されていないハードウェアやソフトウェアを使用しないでください。ファームウェア更新の毎回の更新内容を確認するには、Mavic 3 リリースノートを参照してください。

## トラブルシューティングの手順

1. 初回飛行前に、バッテリーが使用できませんが、なぜでしょうか？  
初回飛行前にバッテリーを充電して、バッテリーをアクティベーションする必要があります。
2. 飛行中、ジンバルのドリフト問題が起きる場合、どのように解決すればよいですか？  
DJI Flyアプリで、IMUとコンパスをキャリブレーションしてください。問題が解決しない場合、DJIサポートにお問い合わせください。
3. 機能しません  
充電によって、インテリジェント フライトバッテリーと送信機がアクティベーションされているかを確認してください。問題が解決しない場合、DJI サポートにお問い合わせください。
4. 電源投入と起動に関する問題  
バッテリーから電源供給されているかを確認してください。電源供給されていても正常に起動しない場合は、DJI サポートまでお問合せください。
5. ソフトウェア更新の問題  
ユーザーマニュアルの指示に従って、ファームウェアを更新してください。ファームウェア更新が失敗した場合は、すべてのデバイスを再起動してから再試行してください。問題が解決しない場合、DJIサポートにお問い合わせください。
6. 工場出荷時のデフォルト、あるいは最後に確認された正常動作構成にリセットする手順  
DJI Flyアプリを使用して工場出荷時のデフォルト設定にリセットします。
7. シャットダウンおよび電源オフの問題  
DJIサポートにお問い合わせください。
8. 不注意な取り扱いや安全性に問題のある状態での保管を検知する方法  
DJIサポートにお問い合わせください。

## リスクと警告

電源を入れた後、機体が何かしら危険を検知すると、DJI Flyアプリに警告プロンプトが表示されま  
す。以下に記載している状況に注意してください。

1. その場所が離陸に適していない場合。
2. 飛行中に障害物を検出した場合。
3. その場所が着陸に適していない場合。
4. コンパスまたはIMUが干渉に影響され、キャリブレーションの必要がある場合。
5. プロンプトが表示されたら画面上の指示に従います。

## 廃棄処分について



機体や送信機を廃棄するときには、電子機器に関する現地の規制を順守してください。

### バッテリーの廃棄

バッテリーを廃棄する際は、完全に放電してから、指定のリサイクル容器に入れて廃棄してください。バッテリーを普通のごみ容器に捨てないでください。バッテリーの廃棄やリサイクルに関する現地の規制を厳守してください。

バッテリーの過放電後、電源が入らない場合は、直ちにバッテリーを廃棄してください。

インテリジェント フライトバッテリーの電源ボタンが不能になり電源のオンオフができなくなり、バッテリーを完全に放電できない場合は、バッテリーの廃棄業者もしくはリサイクル業者に問い合わせて、サポートを受けてください。

## C1認証

Mavic 3 V2.0はC1認証に適合しています。Mavic 3 V2.0を欧州経済領域（EEA、すなわちEU地域とノルウェー、アイスランド、リヒテンシュタイン）で使用するときには、要件や規制が一部あります。

UAS クラス	C1
音量レベル	83 dB
最大プロペラ速度	7500 RPM

### MTOMについて

Mavic 3 V2.0 (L2AAモデル) の最大離陸重量（MTOM）は、SDカードを含んで895 gであり、C1要件に適合しています。

MTOM C1要件に適合するためには、以下の指示に従う必要があります。従わない場合は、機体はC1 UAVとして使用することができません。

1. プロペラガードなどのいかなるペイロードも機体に追加しない。
2. インテリジェント フライトバッテリーやプロペラなどで、適用条件を満たしていない交換部品は、いかなる物も使用しない。
3. 機体を改造しない。

- ⚠** •パイロットと機体の水平距離が5 m未満の場合には「ローバッテリー-RTH」のプロンプトは表示されません。
- 被写体と機体との水平距離が50 mを超えている時、フォーカストラックは自動的に終了します。（EU地域でフォーカストラックを使用しているときのみ適用）
  - EU地域で使用の際は、補助LEDは[自動]に設定され、変更できません。EU地域で使用の際は、機体のフロントアームLEDは常時オンになり、変更できません。

### ダイレクト リモートID

1. 伝送方法：Wi-Fiビーコン
2. 機体にUAS運用者登録番号をアップロードする方法：DJI Flyアプリに入り、[安全性]、[UASリモートID]と進み、UAS運用者登録番号をアップロードします。

## 認定アクセサリーを含む品目一覧

1. DJI Mavic 3 V2.0 低ノイズプロペラ (モデル: 9453F、8.5 g)
2. DJI Mavic 3 V2.0 NDフィルターセット (ND 4/8/16/32/64/128/256/512) (2.3 g)
3. DJI Mavic 3 V2.0 インテリジェント フライトバッテリー (モデル: BWX260-5000-15.4、335.5 g)

## スペアおよび交換部品の一覧

1. DJI Mavic 3 V2.0 低ノイズプロペラ (モデル: 9453F)
2. DJI Mavic 3 V2.0 インテリジェント フライトバッテリー (モデル: BWX260-5000-15.4)

## 送信機の警告

機体との接続が切れて2秒以上経過すると、送信機のインジケーターが赤色で点灯します。

機体との接続が切れて4.5秒以上経過すると、DJI Flyアプリは警告を表示します。

機体との接続が切れた、もしくは機体の操作を長時間行わなかった場合、送信機はピープ音を鳴らして、その後、電源が切れます。



- 送信機と他の無線機器との干渉を避けてください。近くにあるモバイル端末のWi-Fiを、必ずオフにしてください。干渉がある場合は、できるだけ早く機体を着陸させてください。
- スマートフォンを飛行モニターとして使用時、もし照度条件が明るすぎたり暗すぎたりする場合は、機体を用いないでください。飛行操作中に直射日光下でモニターを使用するとき、ユーザーには画面の明るさを適切に調整することが求められます。
- 意図しない操作ミスが発生した場合、操作スティックから手を放すか、飛行一時停止ボタンを押してください。

## GEOアウェアネス

GEOアウェアネスには、以下の機能があります。

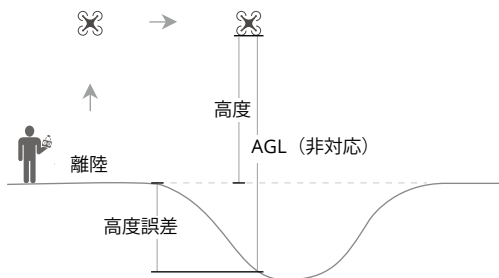
UGZ (無人航空機 地理的区域) のデータ更新: データ更新機能を使用してGPS経由で安全飛行データを更新し、そのデータを機体に保存できます。

GEOアウェアネス マップの描画: 最新のUGZデータが更新されると、制限区域付きの飛行マップがDJI Flyアプリに表示されます。そのエリアをタップすることで、名称、実効期間、高さ制限などを表示できます。

GEOアウェアネスの事前警告: 機体が制限エリア内もしくは付近を飛行しているとき、制限エリアからの水平距離が160 m未満のとき、または垂直距離が40 m未満のときに、アプリが警告プロンプトを表示し、ユーザーに対して慎重に飛行するよう注意喚起します。

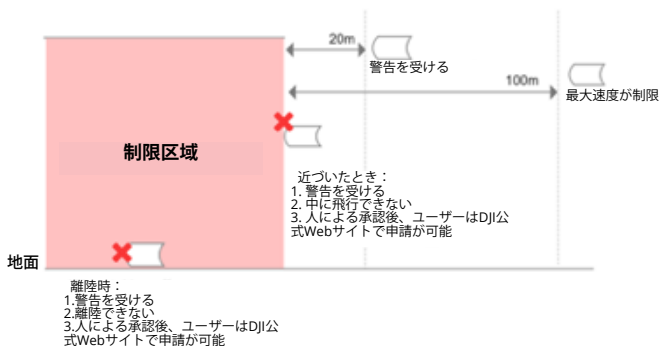
### AGL (対地高度) について

「GEOアウェアネス」の垂直方向の部分はAMSL高度 (海拔高度) またはAGL高度 (対地高度) を使用することもできます。これら2つの基準の選択は、各UGZに対して個別で指定されています。DJI Mavic 3 V2.0では、AMSL高度とAGL高度のどちらも非対応です。DJI Flyアプリのカメラビューで表示される高さHは、機体の離陸ポイントから機体までの高さです。離陸ポイントからの高さは近似として使用することはできますが、指定されたUGZに対する所定の高度/高さとは多少異なる場合があります。ユーザーには、遠隔操作でも、UGZの垂直制限を超えないようにする責任があります。



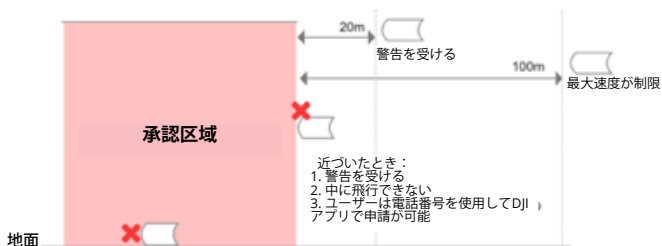
### 制限区域

DJI アプリに赤色で表示されます。ユーザーは、警告プロンプトを受け、飛行は妨げられます。無人航空機はこれらの区域内では飛行も離陸もできません。制限区域はロック解除できます。ロック解除するには [flysafe@dji.com](mailto:flysafe@dji.com) まで問い合わせるか、<http://www.dji.com/flysafe> で「飛行制限の解除」にアクセスしてください。



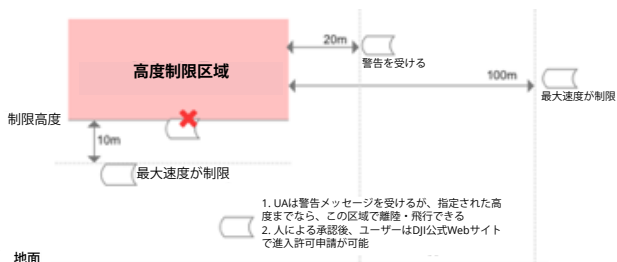
### 承認区域

DJI アプリに青色で表示されます。ユーザーに警告メッセージがプロンプト表示され、デフォルトでは飛行が制限されます。無人航空機は、承認を受けない限り、これらの区域内では飛行も離陸もできません。承認済みのユーザーは、DJI 認証済みアカウントを使用して、承認区域のロックを解除できます。



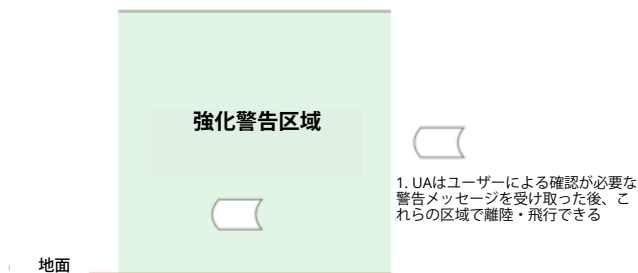
## 高度制限区域

高度制限区域は、高度が制限された区域で、マップではグレーで表示されます。近づくと、ユーザーは DJI アプリで警告を受けます。



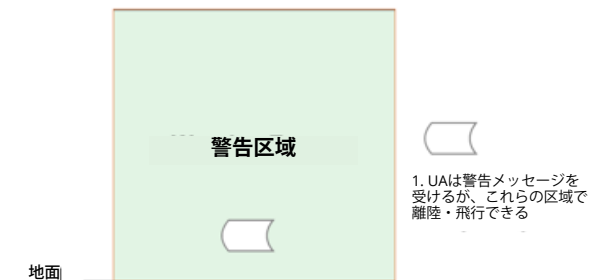
## 強化警告区域

ドローンがこの区域の端に達すると、ユーザーに警告メッセージがプロンプト表示されます。



## 警告区域

ドローンがこの区域の端に達すると、ユーザーに警告メッセージがプロンプト表示されます。



- ⚠️ • 機体や DJI Fly アプリが GPS 信号を取得できないときには、GEO アウェアネス機能は機能しません。機体のアンテナが干渉を受けるか、DJI Fly アプリの GPS の許可が無効になっていると、GPS 信号を取得できず失敗の原因になります。

本マニュアルはSZ DJI Technology, Inc.から提供されたもので、内容は変更される場合があります。

住所：14th Floor, West Wing,

Skyworth Semiconductor Design Building, No 18 Gaoxin South 4th Ave, Nanshan District, Shenzhen, China, 518057.

### 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>をご覧ください。

DJI サポート  
<http://www.dji.com/support>

本内容は変更されることがあります。

**最新版は下記よりダウンロードしてください**

**<http://www.dji.com/mavic-3>**

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

DJIは、DJIの商標です。

Copyright © 2022 DJI All Rights Reserved.