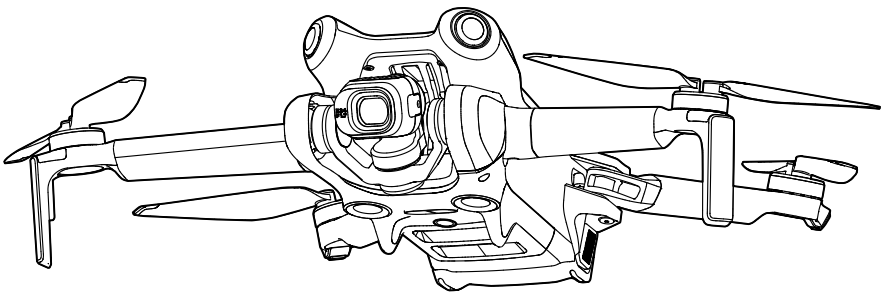
DJI MINI 4 PRO

ユーザーマニュアル

v1.4 2024.06



本書は、不許複製・禁無断転載を原則とするDJIの著作物のため、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することはできません。ユーザーは、本書およびその内容をDJI UAV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。

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。

本書の印刷

本書は高解像度印刷に対応しています。

改訂履歴

バージョン	日付	改訂
v1.2	2023.12	視覚アシスト、ActiveTrack の自動モード、ビジョンポジショニングと障害物検知のスイッチなどを追加。
v1.4	2024.06	一部の国や地域で強化伝送のサポートを追加。

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™はチュートリアルビデオと次の文書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

初回使用前に、すべてのチュートリアルビデオを視聴し、安全ガイドラインを読むことをお勧めします。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、製品の安全な使用方法を実演するチュートリアルビデオを視聴できます。

https://s.dji.com/guide66

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。

⚠
- ディスプレイ搭載の送信機の場合、DJI Flyアプリがすでにインストールされています。ディスプレイ非搭載の送信機の場合、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、次を参照してください：https://www.dji.com/downloads/djiapp/dji-fly

* 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。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。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

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℃～40℃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℃～125℃）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。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

目次

本マニュアルの使用方法 3

凡例 3
初めてのフライト前にお読みいただくもの 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 Assistant 2 のダウンロード 4

製品の特徴 9

はじめに 9
主な機能 9
初めてのご使用にあたって 10
　機体の準備 10
　送信機の準備 12
　機体のアクティベーション 13
　機体と送信機の紐付け 13
　ファームウェア更新 13
各部名称 14
　機体 14
　DJI RC 2 送信機 15
　DJI RC-N2 送信機 16

飛行性能と安全性 19

飛行環境の条件 19
責任ある機体操作 20
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 21
　GEO 区域のロック解除 22
フライト前チェックリスト 23
飛行の基本 23
　自動離陸／自動着陸 23
　モーターの起動／停止 24
　機体の制御 25
　離陸／着陸手順 26
　動画に関する提案とヒント 26
インテリジェント フライトモード 27
　フォーカストラック 27
　マスターショット 34
　クイックショット 35

© 2024 DJI All Rights Reserved.

ハイパーラプス 37
ウェイポイント飛行 40
クルーズ制御 45

機体 48

フライトモード 48
機体ステータスインジケーター 49
RTH（Return-to-Home：帰還） 50
アドバンスト RTH 51
着陸保護 55
高精度着陸 56
ビジョンシステムおよび 3D 赤外線検知システム 57
検知範囲 57
ビジョンシステムの使用 58
高度操縦支援システム (APAS) 60
着陸保護 60
視覚アシスト 61
衝突警告 62
フライトレコーダー 63
プロペラ 63
プロペラの取り付け 63
プロペラの取り外し 63
インテリジェント フライトバッテリー 65
バッテリーの機能 65
バッテリーの使用 66
バッテリーの充電 67
バッテリーの挿入／取り外し 71
ジンバル操作モード 72
ジンバル＆カメラ 72
ジンバルの特徴 72
カメラの特徴 73
写真と動画の保存とエクスポート 74
クイック転送 75
使用方法 75

送信機 77

DJI RC 2 77
操作 77
送信機の LED 82
送信機のアラート 82
最適な伝送範囲 83
送信機のリンク 83

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

タッチ画面の操作 84
高度な機能 86
DJI RC-N2 87
操作 87
バッテリー残量 LED 90
送信機のアラート 91
最適な伝送範囲 91
送信機のリンク 92

DJI Fly アプリ 94

ホーム 94
カメラビュー 94
ボタンの説明 94
画面のショートカット 98
設定 99
安全 99
制御 100
カメラ 101
伝送 102
詳細 102

付録 104

仕様 104
互換性 112
ファームウェア更新 112
DJI Fly の使用 112
DJI Assistant 2（一般向けドローン用）の使用 112
強化伝送 113
ナノ SIM カードの取り付け 114
DJI セルラードングル 2 の機体への取り付け 114
強化伝送の使用 116
セキュリティ戦略 117
送信機使用上の注意 117
4G ネットワーク要件 117
フライト後チェックリスト 118
メンテナンスについての指示 118
トラブルシューティングの手順 119
リスクと警告 119
廃棄処分について 120
FAA 認定リモート ID コンプライアンス情報 120
アフターサービス情報 121

© 2024 DJI All Rights Reserved.

製品の特徴

この章では、製品の主な機能を紹介します。

製品の特徴

はじめに

DJI™ Mini 4 Proは、全方向ビジョンシステムと3D赤外線検知システムを搭載し、あらゆる方向の障害物を検知しながら、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。機体は、コンパクトな折りたたみ式設計を採用し、重量は249 g未満です。本機の最大飛行時間は、インテリジェント フライトバッテリーを使用した場合は34分で、インテリジェント フライトバッテリー Plusを使用した場合は45分です。

DJI Mini 4 Proは、DJI RC 2とDJI RC-N2両方の送信機に対応します。詳細については、「送信機」の章を参照してください。

主な機能

ジンバル＆カメラ：完全な安定性を実現する3軸ジンバルと1/1.3インチセンサーカメラを搭載し、DJI Mini 4 Proは4K 60fps HDRと4K 100fpsの動画と48MPの写真撮影が可能です。また、DJI Flyでワンタッチでランドスケープ モード（横位置撮影）とポートレート モード（縦位置撮影）を切り替えることもできます。新たに追加された10-bit D-Log Mカラーモードにより、ポストプロダクション工程での色補正がより容易に行え、一方HLGによりダイナミックレンジとカラー表示性能が改良されています。

動画伝送：DJI Mini 4 Proは、DJIの長距離伝送O4技術を搭載し、その最大伝送距離は20 km（日本国内では10 km）を誇り、最大1080p/60fpsの画質の映像を機体からDJI Flyアプリへ送信し、表示します。送信機は2.4、5.1、5.8 GHz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。

インテリジェント フライトモード：高度操縦支援システム (APAS)を使用すると、機体があらゆる方向の障害物を迅速に検知して迂回するため、さらに安全な飛行体験とより滑らかな映像を実現します。インテリジェントフライトモード（フォーカストラック、マスターショット、クイックショット、ハイパーラプス、ウェイポイント飛行、クルーズ制御など）により、映画のような動画を簡単に撮影できます。

⚠
- 最大飛行速度は、無風の海抜高度で試験しました。最大飛行時間は、無風の環境下で一定の飛行速度21.6 km/hで飛行させ試験しました。
- 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、機体が伝送信号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。
- 5.8 GHzは、（日本を含む）一部の地域では対応していません。この周波数帯は、これらの地域では自動的に無効になります。現地の法律および規制を、必ず順守してください。
- 5.1 GHzは、現地の法律および規制で許可されている国や地域でのみ実現します。
- インテリジェント フライトバッテリー Plusは、別売です。一部の国と地域でのみ販売されています。詳細については、公式DJIオンラインストアをご覧ください。
- 機体をインテリジェント フライトバッテリー Plusと組み合わせて使用した場合、最大離陸重量は249 gを超えます。離陸重量に関する現地の法律および規制を、必ず順守してください。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

初めてのご使用にあたって

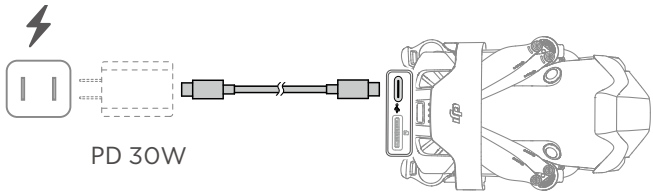
以下のリンクをクリックするか、QRコードをスキャンしてチュートリアルビデオを視聴してください。

https://s.dji.com/guide66

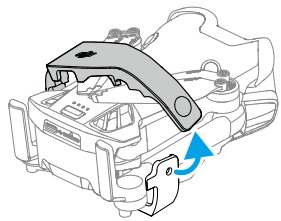
機体の準備

梱包時には、機体のすべてのアームは折りたたんだ状態です。以下の手順に従って、機体を展開してください。

1. 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 モードで出荷されています。初めて使用する際は、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。USB充電器を機体のUSB-Cポートに接続して充電します。バッテリーは充電を開始すると有効になります。

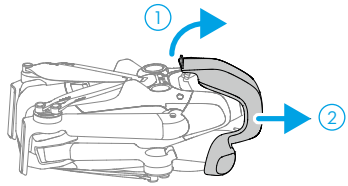


2. プロペラホルダーを取り外します。

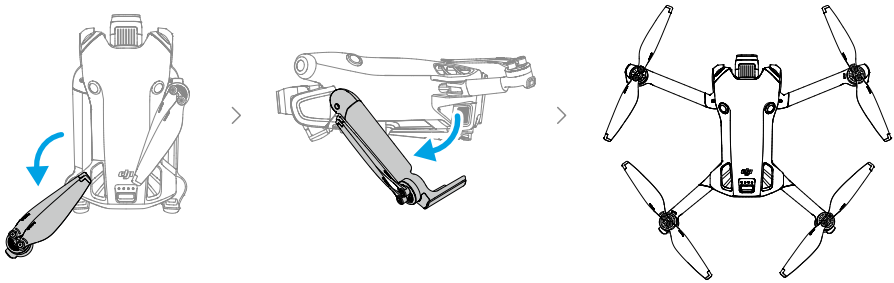


 © 2024 DJI All Rights Reserved.

3. カメラからジンバル プロテクターを取り外します。



4. 後方のアーム、前方のアーム、すべてのプロペラブレードの順に展開します。



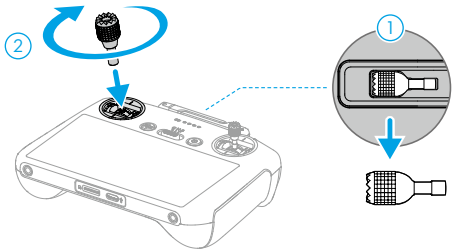
- DJI 30W USB-C充電器またはその他のPD規格対応のUSB充電器を使用することをお勧めします。
- 機体の充電ポートの最大充電電圧は12 Vです。
- ジンバル プロテクターを取り外し、すべてのアームを広げてから、機体の電源を入れてください。この手順に従わないと、機体の自己診断テストに影響が出る恐れがあります。
- 機体を使用しないときは、ジンバル プロテクターとプロペラホルダーを取り付けておくことをお勧めします。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

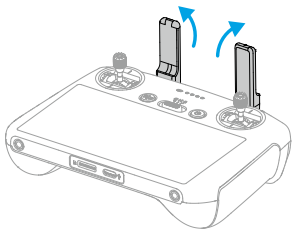
送信機の準備

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。

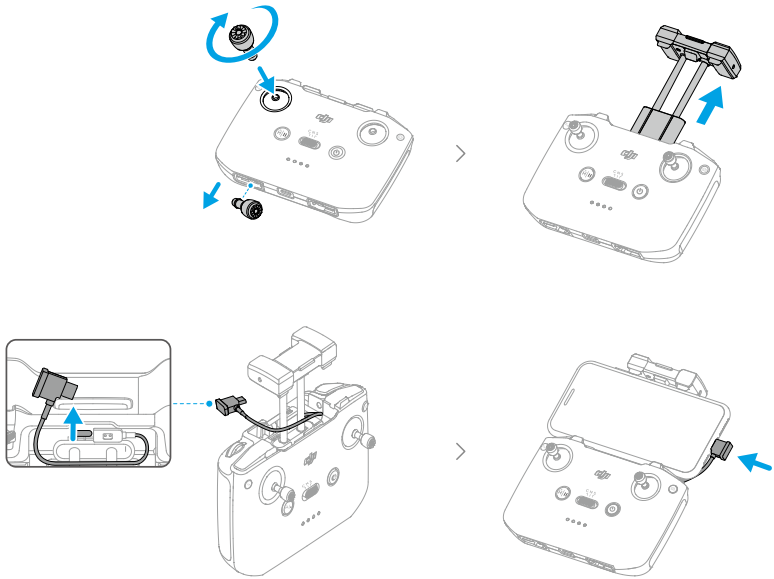


3. 初めて使用する場合、送信機のアクティベーションが必要です。アクティベーションする際は、インターネットへの接続が必要になります。電源ボタンを押した後、長押しして送信機の電源を入れます。画面の指示に従って、送信機をアクティベーションします。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

DJI RC-N2

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. モバイル端末ホルダーを引き出します。ご使用のモバイル端末のポートの種類に基づき、適切な送信機ケーブル（Lightningコネクターケーブルおよび USB-Cケーブルを製品に同梱）を選択します。ご使用のモバイル端末をホルダーに装着し、送信機ロゴのない方のケーブルの端を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モバイル端末の使用時に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。それ以外を選択すると、接続が失敗する場合があります。

機体の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。1回電源ボタンを押し、次に長押しして機体と送信機それぞれの電源を入れ、画面上のプロンプトに従ってDJI Flyを使用して、機体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

アクティベーション後、機体は送信機に自動で紐づけされます。この自動紐づけに失敗した場合は、DJI Flyの画面上の指示に従って、最適な保証サービスを受けるために機体と送信機を紐づけしてください。

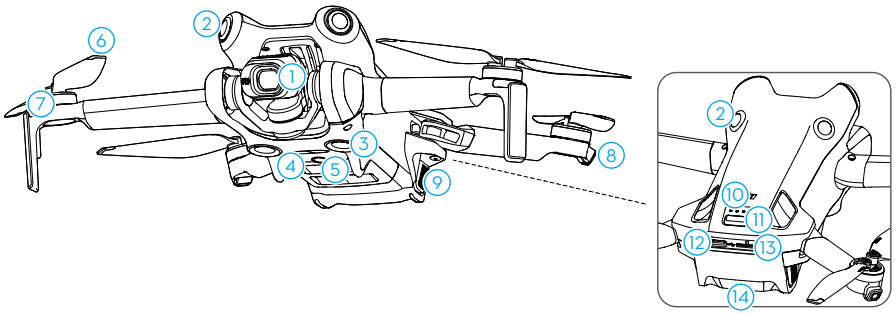
ファームウェア更新

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。最適なユーザーエクスペリエンスを得るために、プロンプトが表示されたら、ファームウェアを更新してください。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

各部名称

機体

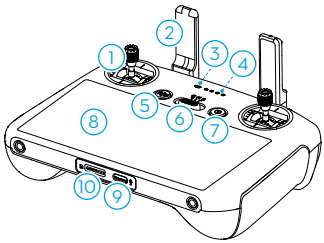


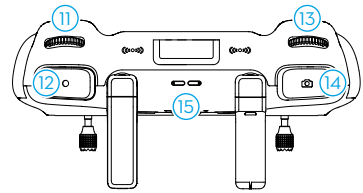
1. ジンバル＆カメラ
2. 全方向ビジョンシステム[1]
3. 下方ビジョンシステム
4. 3D赤外線検知システム
5. 補助ライト
6. プロペラ
7. モーター
8. 機体ステータスインジケーター
9. バッテリーバックル
10. バッテリー残量LED
11. 電源ボタン
12. USB-Cポート
13. microSDカードスロット
14. インテリジェント フライトバッテリー

[1] 全方向ビジョンシステムは、水平方向（前後左右）と上方の障害物を検知できます。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

DJI RC 2 送信機





1. **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の操作スティック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。

2. **アンテナ**

   機体制御信号と動画無線信号を送受信します。

3. **ステータスLED**

   送信機の状態を示します。

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. **飛行一時停止／RTH (Return-to-Home) ボタン**

   ボタンを1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）。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。

6. **フライトモードスイッチ**

   3種類のフライトモードの切り替え：シネモード、ノーマルモード、スポーツモードの3種類のモードがあります。

7. **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。

8. **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。

9. **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。

10. **microSDカードスロット**

    microSDカードを挿入します。

11. **ジンバルダイヤル**

    カメラのチルトを操作します。

12. **録画ボタン**

    1回押すと、録画を開始／停止します。

13. **カメラ制御ダイヤル**

    ズーム制御用です。カメラビュー画面を開き、[設定] > [制御] > [ボタンのカスタマイズ]の順に移動して、DJI Flyで機能を設定します。

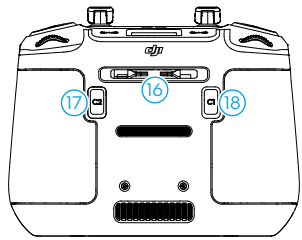
14. **フォーカス／シャッターボタン**

    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。録画モードで1回押すと、静止画モードに切り替わります。

15. **スピーカー**

    音声を出力します。

© 2024 DJI All Rights Reserved.



16. **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。

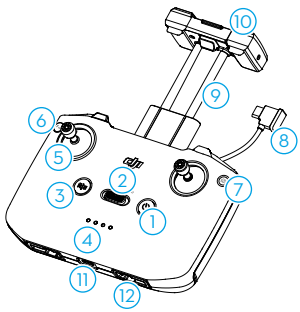
17. **カスタムボタンC2**

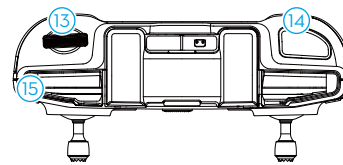
    ランドスケープ モード（横向き撮影）とポートレート モード（縦向き撮影）を切り替えます。カメラビュー画面を開き、[設定] > [制御] > [ボタンのカスタマイズ]の順に移動して、DJI Flyで機能を設定します。

18. **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。カメラビュー画面を開き、[設定] > [制御] > [ボタンのカスタマイズ]の順に移動して、DJI Flyで機能を設定します。

DJI RC-N2 送信機





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。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**

    3種類のフライトモードの切り替え：シネモード、ノーマルモード、スポーツモードの3種類のモードがあります。

3. **飛行一時停止／RTH (Return-to-Home) ボタン**

    ボタンを1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）。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の操作スティック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。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

6. **カスタムボタン**

   1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向けます。2回押すと、ランドスケープモード（横向き）とポートレートモード（縦向き）を切り替えます。カメラビュー画面を開き、[設定] > [制御] > [ボタンのカスタマイズ]の順に移動して、DJI Flyで機能を設定します。

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。モバイル端末のポート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ます。

10. **アンテナ**

    機体制御信号と動画無線信号を送受信します。

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ズームを制御できます。

14. **シャッター／録画ボタン**

    1回押すと、写真を撮影する、または録画を開始／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します。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

機体

本章では、安全な飛行方法、飛行制限、基本的な飛行操作、およびインテリジェントフライトモードについて説明します。

飛行性能と安全性

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。

飛行環境の条件

1. 風速10.7 m/s超のとき、雪、雨、霧などの悪天候時には、機体の操作をしないでください。
2. 飛行は周囲が開けた屋外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。そのため、バルコニーや、建物から10 m以内の場所からは離陸させないでください。飛行中は、建物から少なくとも10 m離れているようにしてください。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. 高い高度で飛行する場合、機体とそのバッテリーの性能は制限されます。慎重に飛行してください。インテリジェント フライトバッテリーを使用して飛行する場合、機体の最大離陸高度は4000 mです。インテリジェント フライトバッテリー Plusを使用する場合は、最大離陸高度は3000 mに低下します。インテリジェント フライトバッテリーを使用した機体にプロペラガードが取り付けられている場合、最大離陸高度は1500 mになります。プロペラガードをインテリジェント フライトバッテリーPlusと一緒に使用しないでください。
4. 機体の制動距離は、飛行高度の影響を受けます。高度が高いほど、制動距離が長くなります。3000 mを超える高度で飛行しているときには、飛行安全性を確保するため、制動距離をそれぞれ垂直方向で20 m以上、水平方向で25 m以上確保するようにしてください。
5. 障害物、人混み、森林、および水域での飛行は避けてください（推奨高度は水面から少なくとも3 m以上高い高度になります）。
6. 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。
7. 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。
8. 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。
9. 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。
10. 事故、火災、爆発、洪水、津波、雪崩、地滑り、地震、粉塵、砂嵐、塩水噴霧、菌類を伴う環境下では、機体、送信機、バッテリー、バッテリー充電器、バッテリー充電ハブを使用しないでください。
11. 機体、送信機、バッテリー、バッテリー充電器、バッテリー充電ハブは、乾いた環境で運用してください。
12. 発火や爆発の危険性のある場所で、機体を操作しないでください。
13. 鳥の群れ付近で機体を操作しないでください。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

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

GEO (Geospatial Environment Online)システム

DJIの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、目的の飛行エリアの現在の制限レベルに基づいて、ユーザーはロック解除の申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ない場合があります。ご自身の飛行の安全性に責任を負い、制限エリアでの飛行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、次のサイトをご覧ください。https://fly-safe.dji.com

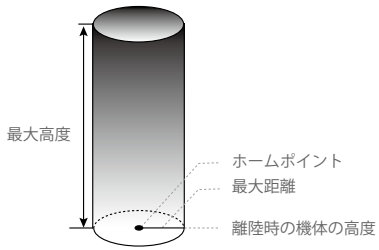
飛行制限

安全上の理由から、デフォルトでは飛行制限が有効になっており、ユーザーが機体を安全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。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

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、最大距離はホームポイント周辺の機体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。



飛行中、ホームポイントを手動で更新していない場合

強いGNSS信号

	飛行制限	DJI Flyアプリでのプロンプト表示
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。	最大飛行高度に達しました。
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表示
最大高度	• 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。 • 明るさが不十分で3D赤外線検知システムが動作している場合、高度は地表2 mの高さに制限されます。 • 明るさが不十分で3D赤外線検知システムが動作していない場合、高度は離陸地点から30 mの高さに制限されます。	最大飛行高度に達しました。
最大距離	制限なし	

⚠ • 電源を入れるたび、信号が弱い場合は上記のように高度制限（2 mまたは30 m）がかかります。しかし、その後GNSS信号が1度でも2以上の強度になると自動的に解除され、その後にGNSS信号が弱くなったとしても制限されることはありません。

• 慣性により、機体が設定飛行範囲外まで飛行してしまった場合でも、機体の操作は可能ですが、戻る方向のみに限定されます。（さらに遠くに進むことはできません。）

© 2024 DJI All Rights Reserved.

・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、機体を飛行させないでください。機体は、目視内（VLOS）で飛行させてください。目視外（BVLOS）での飛行は、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す。

GEO区域

DJIの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。DJI公式サイトhttps://fly-safe.dji.com/nfz/nfz-queryには、世界中のGEO区域に関する包括的な情報を含むGEO区域のマップがあります。

GEO区域のロック解除

様々なユーザーのニーズを満たすために、DJIは2種類のロック解除モード（ セルフロック解除およびカスタムロック解除）を用意しています。DJI FLYSAFEウェブサイトで依頼できます。

セルフロック解除は承認区域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、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アプリによりロック解除ライセンスを同期できます。該当区域をロック解除する別の方法として、機体を直接承認区域で離陸または飛行させ、DJI Flyのプロンプトに従って、区域をロック解除することもできます。

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、様々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。

⚠ ・飛行安全性を確保するため、機体がロック解除区域に入った後はロック解除区域から飛行して出ることができません。ホームポイントがロック解除区域の外側にある場合は、機体はホームに帰還できません。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

フライト前チェックリスト

1. プロペラホルダーとジンバル プロテクターが取り外されていることを確認してください。
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. 機体のアームが展開していることを確認してください。
5. 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。
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. 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。
8. 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。
9. 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。認定されていない部品を使用すると、システムに不具合が発生し、飛行安全性が損なわれるおそれがあります。
10. DJI Flyで障害物回避アクションが設定されていること、最大飛行高度、最大飛行距離、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。

飛行の基本

自動離陸／自動着陸

自動離陸

自動離陸機能の使用：

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、地上約1.2 mの高さでホバリングします。

自動着陸

自動着陸機能の使用：

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. 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。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

モーターの起動／停止

モーターの起動

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)を実行して、モーターを起動させます。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。

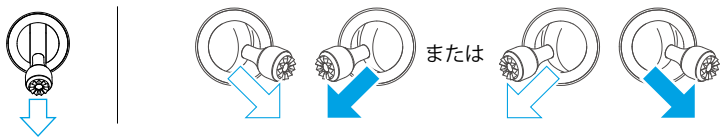


モーターの停止

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向に倒し続けます。

方法2：機体が着陸したら、モーターが停止するまで、モーターの起動時と同じCSCコマンドを実行します。



飛行中のモーター停止

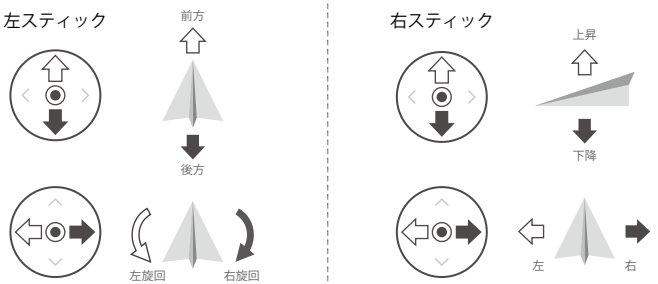
飛行中にモーターが停止すると、機体は墜落します。DJI Flyアプリのプロペラ緊急停止のデフォルト設定は[緊急時のみ]です。つまり、機体が衝突する、モーターが失速する、機体が空中でローリングする、機体が制御不能になり急上昇／急下降するなどの緊急事態を機体が検出した場合にのみ、モーターを飛行中に停止できます。飛行中にモーターを停止させるには、モーターの起動に使用した同じCSCを実行します。モーターを停止する場合は、ユーザーがCSCコマンドを実行している間、操作スティックを2秒間倒し続ける必要があります。アプリでプロペラ緊急停止を随時変更できます。このオプションは注意して使用してください。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

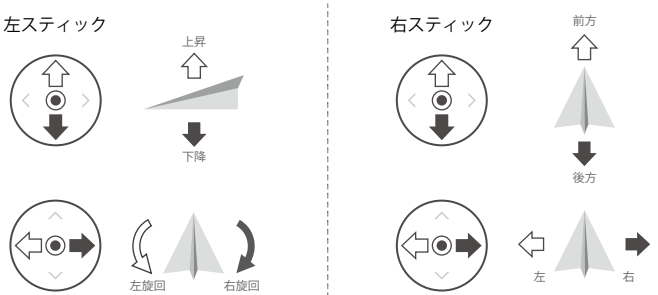
機体の制御

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。詳細については、「送信機」のセクションを参照してください。

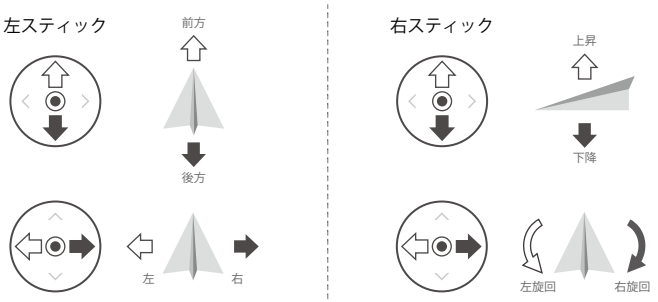
モード1



モード2



モード3



© 2024 DJI All Rights Reserved.

離陸／着陸手順

1. 見晴らしのよい平らな場所に、機体の後方が操縦者の方を向くようにして機体を置きます。
2. 送信機と機体の電源を入れます。
3. DJI Flyを起動して、カメラビューに入ります。
4. [設定] > [安全]の順にタップし、障害物回避アクションを[迂回]または[ブレーキ]に設定します。適切な最大高度とRTH高度を設定してください。
5. 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、モーターを起動できます。
6. 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。
7. 着陸させるには、平らな地面の上でホバリングし、スロットルスティックを下に倒して下降させます。
8. 着陸後、モーターが停止するまでスロットルを下方向に倒し続けます。
9. 先に機体の電源を切り、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、操縦者が安全に飛行し、飛行中に動画を撮影できるようにすることにあります。飛行前は、毎回フライト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。
4. 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。
5. 最も好みにあ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。
7. 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。

⚠ ・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、または手で持ったまま機体を離陸させないでください。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

インテリジェント フライトモード

フォーカストラック

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://s.dji.com/intelligent-flight

フォーカストラックには、スポットライト、ポイント オブ インタレスト、アクティブトラックのモードがあります。

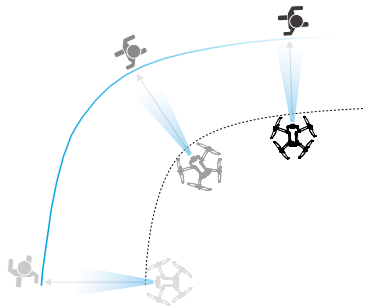
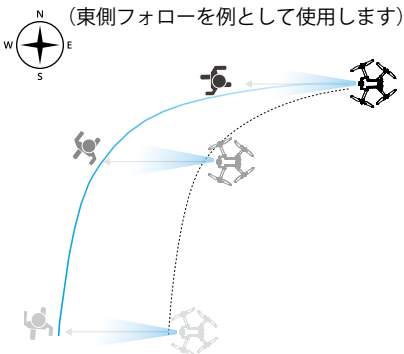
- ロール、ピッチ、スロットル、ヨーの操作スティックの詳細については、「送信機」の章の「機体の制御」セクションを参照してください。
- フォーカストラックを使用中、機体は写真や動画を自動撮影しません。写真撮影や動画録画を行うには、機体を手動で制御する必要があります。

	スポットライト	ポイント オブ インタレスト(POI)	アクティブトラック
説明	機体は自動飛行しませんが、ユーザーが飛行を手動で制御している間、カメラは被写体にロックされたままになります。	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。 最大飛行速度は12 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。	機体はトラッキングしている被写体から一定の距離と高度を保ちます。3つのモードがあります：自動、マニュアル、パラレルです。 最大飛行速度は12 m/sです。
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）		• 動く被写体（車両、船舶、人物に限ります）
制御	操作スティックの操作と、それに対応する機体の動作： • ロールスティックを動かして、被写体の周囲を旋回 • ピッチスティックを動かして、被写体との距離を変更 • スロットルスティックを動かして、高度を変更 • ヨースティックを動かして、フレームを調整	操作スティックの操作と、それに対応する機体の動作： • ロールスティックを動かして、機体が被写体の周囲を旋回する速度を変更 • ピッチスティックを動かして、被写体との距離を変更 • スロットルスティックを動かして、高度を変更 • ヨースティックを動かして、フレームを調整	操作スティックの操作と、それに対応する機体の動作： • ロールスティックを動かして、被写体の周囲を旋回 • ピッチスティックを動かして、被写体との距離を変更 • スロットルスティックを動かして、高度を変更 • ヨースティックを動かして、フレームを調整

© 2024 DJI All Rights Reserved.

障害物回避	DJI Flyで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。 注意：スポーツモードでは障害物回避が無効になります。	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。

アクティブトラック

自動	機体は、環境に基づいて飛行経路を継続的に計画・調整し、自動動作を実行します。 ⚠ 自動モードでは、機体は人を追跡するだけで、操作スティックの動きには反応しません。	
トレース	以下の8種類のトラッキング方向があります：前方、後方、左方、右方、左斜め前方、右斜め前方、左斜め後方、右斜め後方。トラッキング方向を設定すると、機体は被写体の移動方向を基準としてトラッキング方向から被写体をトラッキングします。	（右方フォローを例として使用します） 
平行	機体は被写体に対して同じ地理的方位を維持しながら、被写体をトラッキングします。	（東側フォローを例として使用します） 

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

⚠ ・トレースモードでは、被写体の移動方向が瞬時に変わったりせず、方向が安定している場合にのみ有効です。被写体の移動方向が安定していない場合、機体は一定の距離と高度から被写体をトラッキングします。トラッキングが開始されると、トレースホイールを使用してトラッキングの方向を調整できます。

アクティブトラックで、機体と被写体の対応フォロー範囲は次のとおりです。

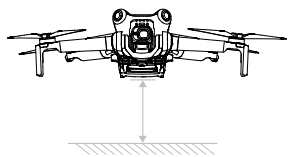
被写体	人	車両／ボート
水平距離	3〜20 m（最適：3〜15 m）	6〜100 m（最適：20〜50 m）
飛行高度	0.5〜20 m（最適：2〜15 m）	6〜100 m（最適：10〜50 m）

・人物をトラッキングする場合は、機体と被写体との間の最大水平距離または高度のパラメーターは15 mまで設定できます。実際の飛行では、機体は操作スティックを動かすことにより、制限を超えて20 mまで飛行できます。

⚠ ・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。トラッキングパフォーマンスを最大限に発揮するためには、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. 機体を起動させ、離陸します。



2. カメラビューの画面上で被写体をドラッグして選択するか、DJI Flyの制御設定内の[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。

・フォーカストラックは、次の対応ズーム倍率内で使用する必要があります。被写体の認識に影響が出る場合があります。

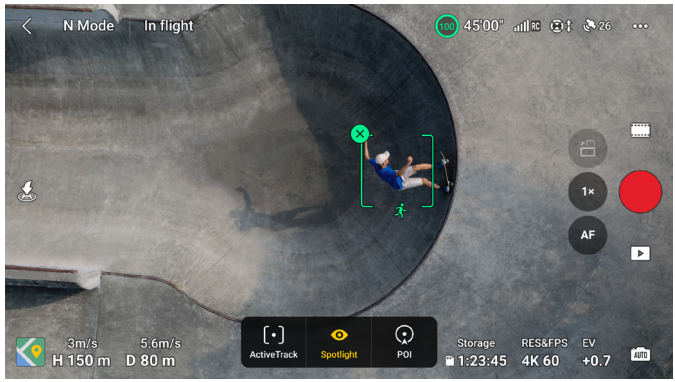
a. スポットライト／ポイント オブ インタレスト (POI)：最大4倍ズームまで[1]、動く被写体（車両、船舶、人物に限ります）や静止した被写体に対応します。

b. アクティブトラック：最大4倍ズームまで[1]、動く被写体（車両、船舶、人物に限ります）に対応します。

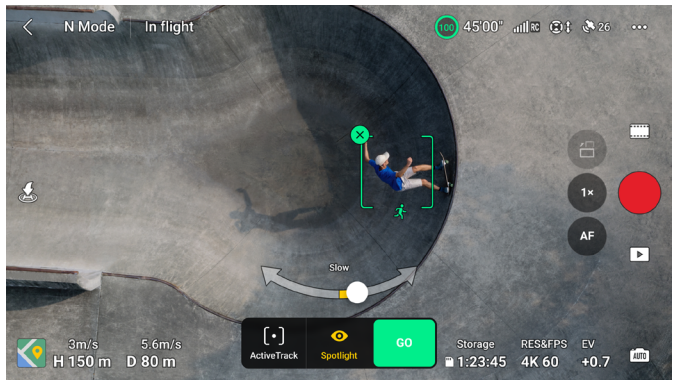
[1] 実際のズーム倍率は撮影モードに依存します。12MP写真：1〜2倍、4K：1〜3倍、フルHD：1〜4倍。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

a. 機体はデフォルトでスポットライトモードになり、自動飛行は行いません。操作スティックを使用して、機体の飛行を手動で制御する必要があります。DJI Flyのカメラビューでシャッター／録画ボタンをタップするか、送信機のシャッター／録画ボタンを押して撮影を開始します。

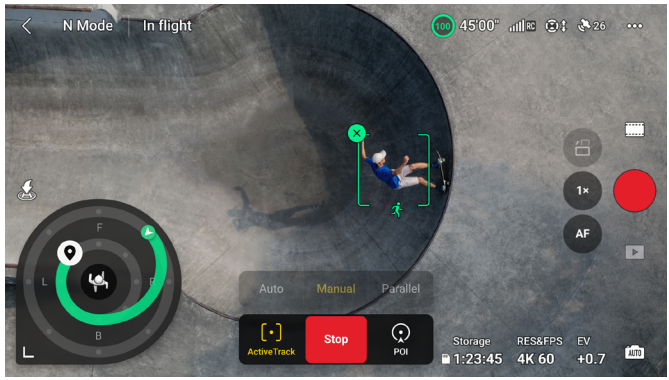


b. 画面下部をタップし、ポイント オブ インタレストに切り替えます。飛行方向と速度を設定した後、[GO]をタップすると、機体は現在の高度で被写体周囲を自動的に旋回し始めます。機体の自動飛行中に、操作スティックを動かして飛行を手動で制御することもできます。DJI Flyのカメラビューでシャッター／録画ボタンをタップするか、送信機のシャッター／録画ボタンを押して撮影を開始します。



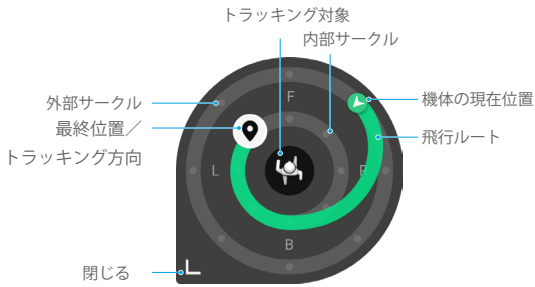
 © 2024 DJI All Rights Reserved.

c. 画面下部をタップし、アクティブトラックに切り替えます。サブモードを選択し、[GO]をタップすると、機体は自動的に被写体のトラッキングを開始します。機体の自動飛行中に、操作スティックを動かして飛行を手動で制御することもできます。DJI Flyのカメラビューでシャッター／録画ボタンをタップするか、送信機のシャッター／録画ボタンを押して撮影を開始します。



トレースモードでは、カメラビュー内にトレースホイールが表示されます。トレースホイール内のドットは、様々なトラッキング方向を示します。トラッキング方向はドットをタップするか、トラッキング方向アイコンをトレースホイール上の別のドットにドラックすることにより、変更できます。トレースホイールで示される緑色の飛行ルートに従って、選択されたトラッキング方向に機体は飛行します。機体の現在位置、最終位置／トラッキング方向、飛行ルートはトレースホイール上で表示されます。トラッキング方向はトラッキング中に必要に応じて調整できます。

・トレースホイールはカメラビューの左下隅に表示され、トラッキング対象が人物の場合は、内部と外部の二重のサークルが表示され、トラッキング対象が車両の場合は、トレースホイールには1つのサークルのみが表示されます。



© 2024 DJI All Rights Reserved.

[設定] > [操作] > [フォーカストラック設定]に進み、パラメーターを設定します。

内部／外部 半径[1]	内部／外部サークルでのトラッキング時、機体と被写体間の水平距離を設定。
内部／外部 高さ[1]	内部／外部サークルのトラッキング時、機体と被写体間の垂直距離を設定。
カメラ動作	[標準]または[高速]を選択。 ノーマル：わずかに姿勢を変更させながら、機体が障害物を迂回し、スムーズな飛行を保ちます。 高速：姿勢を大きく変更させながら、機体が障害物を迂回し、ダイナミックに移動します。
地上付近を飛行[1]	有効にすると、トラッキング時に機体の高度を2 m未満に設定できます。この機能では、地上付近の障害物との衝突リスクが増大します。慎重に飛行してください。
フォーカストラック設定のリセット	すべての被写体に対するフォーカストラック設定がデフォルト状態にリセットされます。

[1] この設定はトラッキング対象が人物の場合のみ表示されます。トラッキング中は、ピッチスティックとスロットルスティックを使用して、機体のトラッキング距離と高度を操作できます。トラッキング時、操作スティックを動作させると、最終位置／トラッキング方向の位置を示す内部／外部サークルのパラメーターが適宜調整されます。フォーカストラック設定の内部／外部サークルに対応するパラメーターは変更されません。ご注意ください。

フォーカストラックの終了

ポイント オブ インタレストまたはアクティブトラックのモード中、送信機の飛行一時停止ボタンを1回押す、もしくは画面の停止をタップすると、スポットライトモードに戻ります。

スポットライトモード中は、送信機の飛行一時停止ボタンを1回押すと、フォーカストラックを終了します。

フォーカストラックを終了した後、▶をタップすると映像を再生できます。

⚠
- 機体は、人物、動物、車両といった、動きのある対象を避けることができません。フォーカストラック使用時には、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す、またはDJI Flyで[停止]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。
  a. 追尾している対象が水平ではない面上で動いている。
  b. 追尾している対象が移動中に形を大きく変える。
  c. 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。
  d. 追尾している対象が雪面上で移動している。
  e. 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。
  f. 明るさが非常に暗い（300ルクス未満）、または非常に明るい（10000ルクス超）場合。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

- 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。遠隔操作用のモデルカーやボートをトラッキングしないでください。
- 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。
- 写真モード中でシングル撮影時は、フォーカストラックのみ利用できます。
- ナイト動画モードではフォーカストラックは使用できません。
- アクティブトラックは十分な明るさがない場合、ビジョンシステムが使用不可の場合には使用できません。そのような場合でも静止被写体に対するスポットライトとPOIは使用できますが、障害物検知は使用できません。
- フォーカストラックは機体が地上にあるときには使用できません。
- 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。
- 被写体が遮られ、被写体を見失った場合、機体は現在の速度と方向で8秒間飛行し続け、被写体を再び識別しようとします。機体が10秒以内に被写体を再識別できなかった場合は、自動的にアクティブトラックを終了します。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

マスターショット

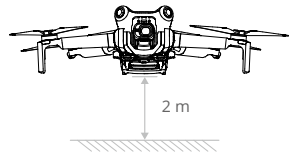
以下のリンクをクリックするか、QRコードをスキャンしてチュートリアルビデオを視聴してください。

https://s.dji.com/intelligent-flight

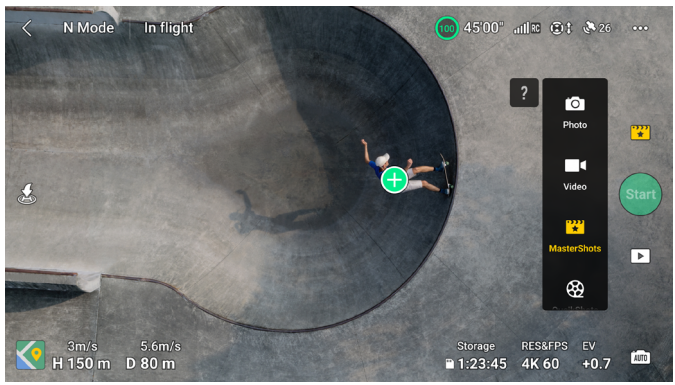
マスターショットは、被写体をフレームの中央にとらえ続けながら、異なるパターンの飛行動作を順番に実行し、シネマティックな短編動画を生成します。

マスターショットの使用

1. 機体を離陸させ、地上から2 m以上の高さでホバリングさせます。



2. 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、指示を確認します。この撮影モードの使用方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をドラッグして選択し、飛行範囲を設定します。マップビューに入り、推定飛行距離と飛行経路を確認し、飛行範囲内に高い建物などの障害物がないことを確認します。[開始]をタップすると、機体は自動的に飛行し録画を開始します。録画が終了すると、機体は元の位置に飛行して戻ります。



4. をタップして、動画を表示、編集したり、SNSで共有したりできます。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

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。機体はブレーキをかけてホバリングします。

⚠
- 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。飛行経路に人、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。
- 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. 被写体が速く動いている場合。
  e. 明るさが非常に暗い（300ルクス未満）、または非常に明るい（10000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る可能性があります。
- 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。

クイックショット

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://s.dji.com/intelligent-flight

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。機体は、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、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。

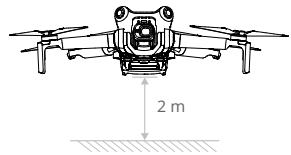
© 2024 DJI All Rights Reserved.

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、まず最高地点のパノラマから始まり、そこから機体が下降していくような映像になります。

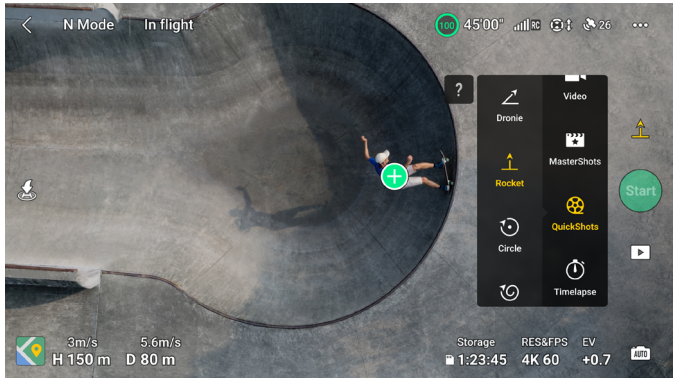
- ブーメラン機能を使用する時は十分なスペースを確保してください。機体の周囲は半径30 m以上、上空は10 m以上のスペースが必要です。
- アステロイド機能を使用する時は十分なスペースを確保してください。機体の後方を最低40 m、上方を最低50 m確保してください。

クイックショットの使用

1. 機体を離陸させ、地上から2 m以上の高さでホバリングさせます。



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。この撮影モードの使用方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. サブモードを選択し、カメラビューで被写体をドラッグして選択します。[開始]をタップすると、機体は自動的に飛行し録画を開始します。録画が終了すると、機体は元の位置に飛行して戻ります。



4. をタップして、動画を表示、編集したり、SNSで共有したりできます。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

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。機体の動作にブレーキがかかり、その場でホバリングします。画面をもう一度タップすると、機体は撮影を続けます。

注意：操作スティックを誤って動かした場合、機体はクイックショットを終了し、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。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。
- 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。
  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. 被写体が速く動いている場合。
  f. 明るさが非常に暗い（300ルクス未満）、または非常に明るい（10000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。

ハイパーラプス

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://s.dji.com/intelligent-flight

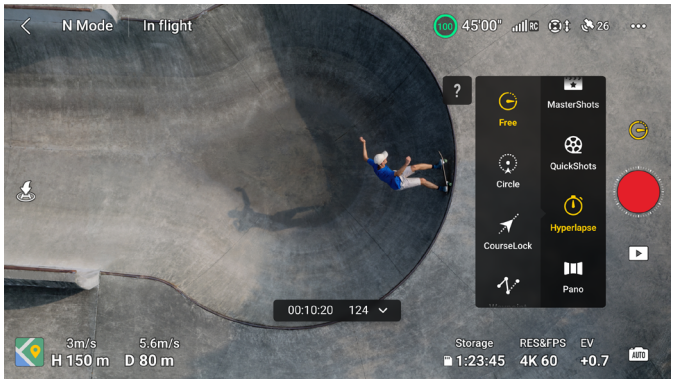
ハイパーラプス撮影モードには、フリー／サークル／コースロック／ウェイポイントがあります。

- ハイパーラプス撮影モードを選択した後、DJI Flyで[設定] > [カメラ]> [ハイパーラプス]に移動し、ハイパーラプスの元の写真を保存する場合は写真の種類を選択し、ハイパーラプスの元の写真を保存しない場合は[オフ]を選択します。映像を機体のmicroSDカードに保存することをお勧めします。

⚠
- 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、撮影間隔とシャッター速度の差を2秒以上に設定することを推奨します。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

- 機体から安全な距離（15 m以上）にある、静止している対象（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、人物、走行中の車などは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に明るさが不十分になるか環境がビジョンシステムに適さなくなると、機体の障害物検知が機能しない状態で撮影を続けることになります。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。ハイパーラプスが正常に終了した場合でも、機体が予期せずモードを終了した場合（ローバッテリーRTHが発動された場合など）でも、動画はデフォルトで生成されます。



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、機体の動作とジンバルピッチを制御できます。画面上でドラックして被写体を選択した状態で操作スティックを手動で動かすと、機体が被写体の周りを飛行します。

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、動画の長さ、最大速度を設定します。画面には撮影する写真の枚数と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。

サークル

機体は、選択した被写体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。飛行中、ロール スティックを動かすと被写体の周囲を旋回する機体の速度が調整され、スロットルスティックで高度、ピッチスティックで被写体からの距離が調整されます。

サークルを使用するには次の手順に従ってください。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

1. 撮影間隔、動画の長さ、速度、およびサークルの方向を設定します。画面には撮影する写真の枚数と録画にかかる時間が表示されます。
2. 画面上で被写体をドラッグ操作で選択します。ヨー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

コースロックを使用すると、飛行方向を固定できます。コースロック中、被写体を選択すると、カメラは被写体の方向を向き続けながら、ハイパーラプス写真を撮影します。

飛行中に、ロール スティックを動かして水平方向の飛行経路を調整し、スロットルスティックで高度、ピッチスティックで飛行速度を調整します。

飛行方向のみをロックし、被写体を選択していない場合は、機体の向きとジンバルピッチは調整することができます。

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. 機体を目的の方向に調整し、🔓をタップして現在の向きを飛行方向として固定します。
2. 撮影間隔、動画の長さ、速度を設定します。画面には撮影する写真の枚数と録画にかかる時間が表示されます。
3. 必要な場合には被写体をドラッグして選択します。被写体を選択すると、機体は向きまたはジンバル角度を自動調整して、カメラビューの中心に被写体を配置します。このとき、フレームを手動で調整することはできません。
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

機体は複数のウェイポイント（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。機体は最初のウェイポイントから最後のウェイポイントまで順番に飛行することも、逆の順序で飛行することもできます。飛行中、送信機のスティックを動かしても機体は反応しません。

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に設定します。機体を目的の場所まで飛行させ、機体の向きとジンバルのピッチを調整します。
2. 撮影順序、撮影間隔、動画の長さを設定します。画面には撮影する写真の枚数と録画にかかる時間が表示されます。
3. シャッター／録画ボタンをタップして開始します。

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。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

ウェイポイント飛行

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。

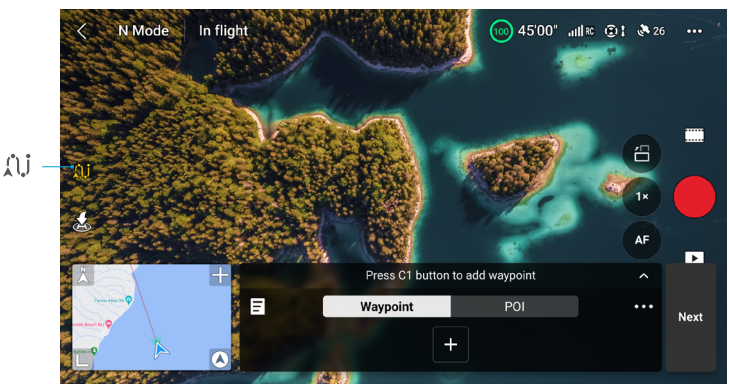
https://s.dji.com/intelligent-flight

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と、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

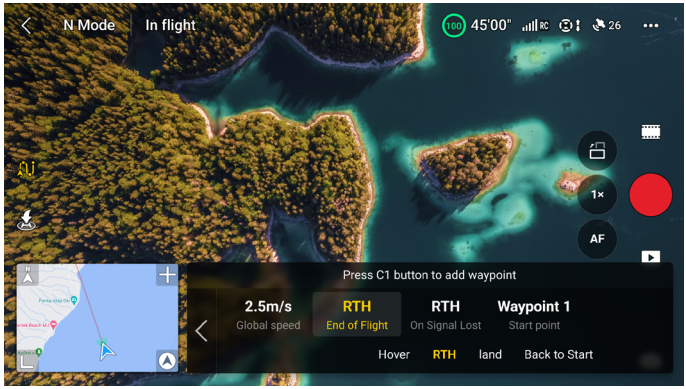
ウェイポイント飛行を有効にするには、DJI Flyアプリのカメラビューの左側にあるをタップします。



 © 2024 DJI All Rights Reserved.

2. ウェイポイント飛行の計画

操作パネルの•••をタップして、飛行ルートのパラメーター（グローバル速度、飛行終了の動作、信号ロスト時の動作、開始地点での動作など）を設定します。この設定はすべてのウェイポイントに適用されます。



グローバル速度	飛行ルート全体でのデフォルトの飛行速度。速度バーをドラッグして、グローバル速度を設定します。
飛行終了	飛行タスク終了後の機体の動作。[ホバリング]、[RTH]、[着陸]、[開始地点に戻る]に設定できます。
信号ロスト時	飛行中に送信機信号が失われた時の機体の動作。[RTH]、[ホバリング]、[着陸]、[続行]に設定できます。
開始地点	開始ウェイポイントを選択すると、このウェイポイントを開始地点として、次のウェイポイントまで飛行ルートとなります。

- EU内でウェイポイント飛行を使用する場合、送信機信号ロスト時の機体の動作を[続行]に設定することはできません。

3. ウェイポイントの設定

a. 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。

離陸後でも、次の方法で、ウェイポイントの位置を固定することができます。（GNSSが必要です。）

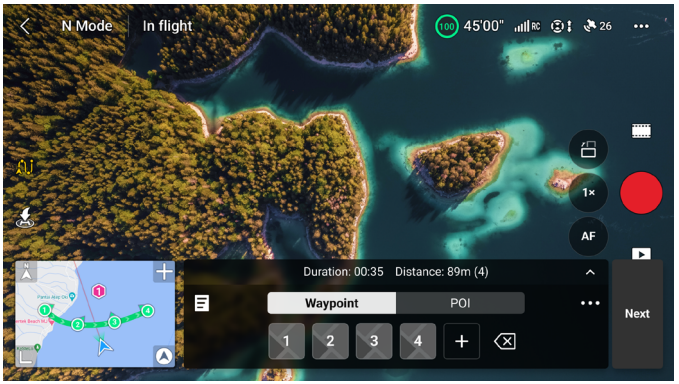
- 送信機の使用：ウェイポイントを固定するには、RC-N2の場合はFnボタン、DJI RC 2の場合はC1ボタンを1回押します。
- 操作パネルの使用：操作パネルの⊞をタップしてウェイポイントを固定します。
- マップの使用：マップビューに入りタップすると、ウェイポイントの位置を固定します。

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。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

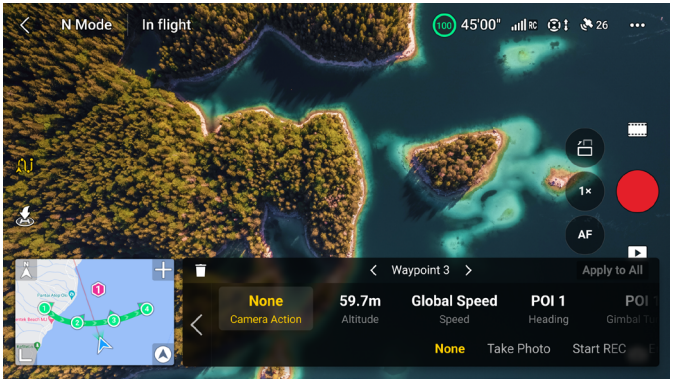
- より正確でスムーズな撮影結果を得るには、ウェイポイントの固定時に目的の場所へ飛行することをお勧めします。
- 飛行時に送信機や操作パネルでウェイポイントを固定すると、そのウェイポイントでの機体のGNSS水平位置、離陸地点からの高度、機首方位、ジンバルのチルト角、カメラのズーム倍率が記録されます。
- 送信機をインターネットに接続し、マップをダウンロードしてから、マップを使用してウェイポイントを設定してください。ウェイポイントがマップで固定されている場合、機体のGNSS水平位置のみが記録され、ウェイポイントのデフォルトの高度は離陸位置から50 mに設定されます。

- 飛行ルートはウェイポイント間でカーブしているため、飛行中にウェイポイント間の機体の高度がウェイポイントの高度よりも低くなる場合があります。ウェイポイント設定時、必ず下方にある障害物を避けるようにしてください。



b. 設定

ウェイポイントの番号をタップして設定します。以下にウェイポイントのパラメーターを説明します。



 © 2024 DJI All Rights Reserved.

カメラアクション	ウェイポイントで実行するカメラアクション。[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	離陸地点からのウェイポイントの高度。ウェイポイント飛行を繰り返す場合は、より優れた高度精度を得るために、必ず元の飛行と同じ離陸高度で離陸してください。
速度	現在のウェイポイントから次のウェイポイントまでの飛行速度。 • グローバル速度：機体は現在のウェイポイントから次のウェイポイントまで、設定されたグローバル速度で飛行します。 • カスタム：機体は現在のウェイポイントから次のウェイポイントまでスムーズに加速したり減速したりして、その行程でカスタム速度に到達します。
向き	ウェイポイントの機体の向き。 • フォローコース：機体の向きは飛行ルートに対する水平接線方向と同じです。 • POI [1]：POIの番号をタップすると、機体を指定したPOIに向けます。 • マニュアル：ウェイポイント飛行中に、前のウェイポイントと現在のウェイポイント間での機体の向きを調整できます。 • 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。
ジンバルのチルト	ウェイポイントでのジンバルのチルト。 • POI [1]：POI番号をタップすると、カメラを指定したPOIに向けます。 • マニュアル：ウェイポイント飛行中に、前のウェイポイントと現在のウェイポイント間のジンバルのチルトを調整できます。 • 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。
ズーム	ウェイポイントでのカメラズーム。 • デジタルズーム（1〜4倍）[2]：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に、前のウェイポイントと現在のウェイポイント間のズーム倍率を調整できます。 • 自動[3]：前のウェイポイントから次のウェイポイントまでのズーム倍率を、機体がスムーズに調整します。
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。

[1] POIを選択して機体の向きまたはジンバルのチルトを定める前に、飛行ルートにPOIが設定されていることを確認してください。POIがウェイポイントにリンクされている場合、ウェイポイントの向きとジンバルのチルトはPOIの方向にリセットされます。

[2] 実際のズーム倍率は撮影モードに依存します。12MP写真：1〜2倍、4K：1〜3倍、フルHD：1〜4倍。

[3] 開始地点と終了地点のズームを[自動]に設定することはできません。

[すべてに適用]を選択すると、現在選択されたパラメーター設定（カメラ動作を除くすべての設定）をすべてのウェイポイントに適用できます。現在選択したウェイポイントを削除するには をタップします。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

4. 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の番号をタップして、POIの高度を設定し、POIをウェイポイントにリンクします。

飛行高度	POI高度を被写体と離陸地点との間の相対高度に調整すると、ウェイポイント飛行中、ジンバルはチルト角度を調整して、カメラが被写体の方向に必ず向くようになります。
ウェイポイントのリンク	複数のウェイポイントを同じPOIにリンクでき、ウェイポイント飛行中に、カメラをPOIの方向に向けます。

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[設定] > [安全]のページで障害物回避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。障害物回避アクションの無効時は、機体は障害物を検知できません。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。
- 緊急事態が発生した場合に備え、常に飛行一時停止ボタンを押せるようにしておいてください。

- 飛行中に送信機信号が失われると、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。

a. 操作パネルの[次へ]または ••• をタップして飛行ルートのパラメーター設定ページに入り、再度確認してください。必要に応じて開始地点を変更できます。[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。 をタップすると、アップロード処理がキャンセルされ、飛行ルートのパラメーター設定ページに戻ります。

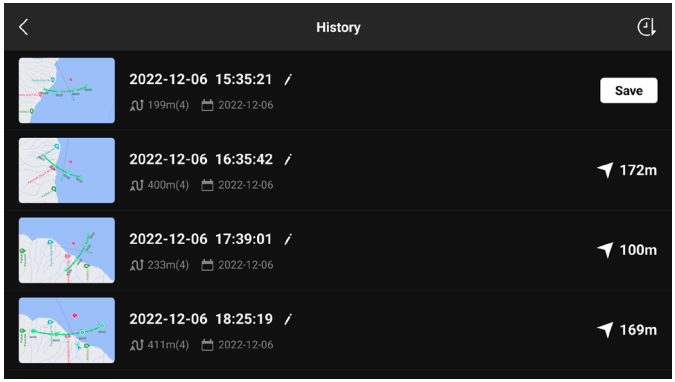
b. ウェイポイント飛行タスクは、アップロード終了後に実行されます。カメラビューに飛行時間、ウェイポイント、距離が表示されます。ピッチスティックを使用すると、ウェイポイント飛行中の飛行速度を変更できます。

c. をタップすると、タスクが開始された後のウェイポイント飛行を一時停止できます。ウェイポイント飛行を続けるには をタップします。 をタップすると、ウェイポイント飛行を中止し、飛行ルートパラメーター設定ページに戻ります。

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 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。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.



- 飛行ルート ライブラリでは、保存されたタスクを確認し、タップしてタスクを開いたり編集したりできます。
- 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、タスクの表示順序が変更されます。
  ：タスクは保存された日付に基づいて並べ替えられます。
  ：タスクは、送信機の現在位置と開始ウェイポイントの間の距離に基づいて、最短から最長の順に並べ替えられます。

7. ウェイポイント飛行の終了
   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

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://s.dji.com/intelligent-flight

状況が許せば、クルーズ制御機能により、現在の送信機の操作スティック入力をロックした状態で、現在の操作スティック入力に対応する速度で自動飛行できます。操作スティックを連続して操作することなく、長距離飛行が楽になり、手動操作中によく起こる映像ブレも回避できます。操作スティック入力を増やすことによる旋回上昇など、より高度なカメラ動作に対応します。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

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に移動し、[設定] >[制御] > [ボタンのカスタマイズ]を選択し、次に送信機のカスタムボタンを[クルーズ制御]に設定します。

2. クルーズ制御に入ります

   - 操作スティックを倒しながらクルーズ制御ボタンを押すと、操作スティック入力に応じた現在の速度をクルーズ制御の飛行速度として設定し、機体は飛行します。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すと、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更新した速度で飛行します。この状態でクルーズ制御ボタンを再度押すと、機体は更新した速度で自動飛行を継続します。

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、または画面上の⊗をタップすることにより、クルーズ制御を終了できます。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。

⚠
- ノーマルモード、シネモード、スポーツモードで機体を手動操作している場合に、クルーズ制御を利用できます。クルーズ制御は、APAS、ハイパーラプスのフリー、スポットライトを使用している場合にも使用できます。
- 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。
- 以下の状況では、機体はクルーズ制御に入ることができないか、クルーズ制御を終了します。
  a. 最大高度または最大距離に近い場合。
  b. 機体と送信機またはDJI Flyアプリの接続が切断された場合。
  c. 機体が障害物を検知し、ブレーキをかけ、その場でホバリングする場合。
  d. RTHまたは自動着陸中。
  e. フライトモードの切り替え時。
- クルーズ制御中の障害物検知は、現在のフライトモードの障害物検知の条件に従います。慎重に飛行してください。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

機体

機体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

機体は、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

機体は次のフライトモードに対応しているので、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

機体は、GNSS、全方向ビジョンシステム、下方ビジョンシステム、3D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、安定化させます。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、機体は測位にビジョンシステムを使用します。ビジョンシステムが有効で周囲が十分に明るく、他の環境条件が十分揃っている場合、最大ピッチ角度は30°で、最大水平速度は12 m/sです。

スポーツモード

スポーツモードでは、機体はGNSSと下方ビジョンシステムを使用して測位し、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。最大水平速度は16 m/sです。スポーツモードでは障害物検知が無効になることに注意してください。

シネモード

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／無効になっている、GNSS信号が弱い／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機体がドリフトすることがあり、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。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。

- このフライトモードは、手動飛行とクルーズ制御でのみ有効です。

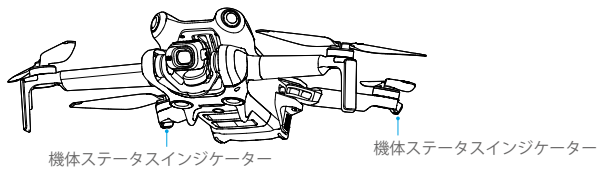
- ビジョンシステムはスポーツモードでは無効になり、機体がルート上の障害物を自動的に検知できません。周囲の環境に注意を払い、障害物を避けて機体を制御する必要があります。
- スポーツモードでは、機体の最大速度と制動距離が著しく増加します。無風状態の場合、制動距離は少なくとも30 m必要です。
- スポーツモードまたはノーマルモードでの機体の上昇時と下降時は、無風状態の場合で、少なくとも10 mの制動距離が必要です。
- スポーツモードでは、機体の応答性が著しく向上します。そのため、送信機の操作スティックをわずかに動かしただけでも、機体は大きく移動します。飛行中は必ず、十分な飛行スペースを確保す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

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

- 機体が左方または右方に飛行しているときは、撮影中の機体の安定性を確保するため、飛行速度と飛行姿勢の両方が制限されます。ジンバルのピッチが−90°のときに制限が最大になります。強風の場合は、機体の風圧抵抗を向上させるために速度制限を無効にします。その結果、撮影中にジンバルが振動することがあります。
- スポーツモードで録画した動画は、軽微な映像揺れが発生する場合があります。

機体ステータスインジケーター

機体には、機体ステータスインジケーターが2個搭載されています。



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、機体ステータスインジケーターは飛行制御システム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ーの詳細については、下表を参照してください。

機体ステータスインジケーターの説明

正常の状態		
●●●……	赤色と黄色と緑色が交互に点滅	電源がオンになり、自己診断テストを実行中
●×4	黄色に4回点滅	ウォーミングアップ
●……	緑色にゆっくり点滅	GNSSが有効
●×2……	緑色に2回点滅を繰り返す	ビジョンシステムが有効
●……	黄色にゆっくり点滅	GNSSおよびビジョンシステムが無効（ATTIモードが有効）
警告の状態		
●……	黄色にすばやく点滅	送信機の信号ロスト
●……	赤色にゆっくり点滅	離陸不可（例：ローバッテリーなど）[1]
●……	素早い赤色点滅	バッテリー残量極度に低下
●──	赤色点灯	重大なエラー
●●……	赤色と黄色に交互に点滅	コンパスキャリブレーションが必要

[1] ステータスインジケーターがゆっくりと赤色点滅している間に機体が離陸できない場合は、DJI Flyの警告プロンプトを確認します。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

モーターが起動すると、機体のステータスインジケーターが緑色に点滅します。中国本土では、機体左側のステータスインジケーターが赤色に点滅し、右側のステータスインジケーターが緑色に点滅します。

⚠ ・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）

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://s.dji.com/RTH

Return-to-Home（RTH）機能により、機体は最後に記録されたホームポイントに戻ります。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、または送信機と機体間の制御信号が失われたとき。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。

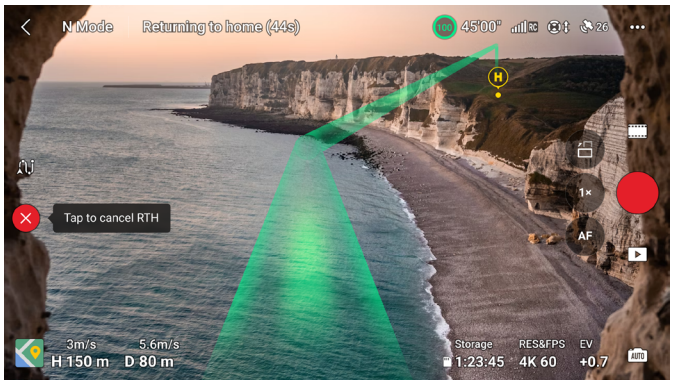
	GNSS	説明
ホームポイント	10	デフォルトのホームポイントとして記録されるのは、強いまたはやや強いGNSS信号（白いアイコンで表示）を機体が最初に受信した場所です。ホームポイントは、機体が強いまたはやや強い別のGNSS信号を受信しているときに限り、離陸前に更新できます。信号が弱い場合は、ホームポイントは更新されません。ホームポイントが記録されると、DJI Flyが音声プロンプトで通知します。 飛行中にホームポイントを更新する必要がある場合（ユーザーの位置が変更された場合など）、DJI Flyの[設定] > [安全]に進み、ホームポイントを手動で更新できます。

RTH中、機体は自動的にジンバルの傾きを調整し、デフォルトで、RTHルートにカメラを向けます。映像伝送信号が正常であれば、デフォルトで、ARホームポイント、AR RTHルート、機体のARシャドーがカメラビューに表示されます。ユーザーが、RTHルートとホームポイントを確認し、ルート上の障害物を回避できるようになり、フライト体験が向上します。表示は、[システム設定] > [安全] > [AR設定] から変更できます。

⚠ ・AR RTHルートはあくまで参考用です。飛行シナリオによっては実際の飛行ルートからずれる場合があります。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。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

- RTH中、ジンバルダイヤルを使用してカメラの向きを調整するか、または送信機のカスタマイズ可能なボタンを押してカメラの中心を再調整すると、機体によるジンバルの傾きの自動調整が停止され、AR RTHルートが表示されなくなる可能性があります。
- ホームポイントに到達すると、機体は自動的にジンバルの傾きを垂直下方向に調整します。



アドバンストRTH

アドバンストRTHが発動された場合には、機体は自動的に最適なRTH経路を計画し、そのルートをDJI Flyで表示し、環境に応じてルートを調整します。

送信機と機体間の制御信号が正常であれば、DJI Flyで ⊗ をタップするか、または送信機のRTHボタンを押して、RTHを終了します。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

- **ユーザーによる能動的なRTHの発動**

  DJI Flyで をタップするか送信機のRTHボタンをビープ音が鳴るまで長押しすることで、アドバンストRTHを起動することができます。

- **機体のバッテリー残量低下**

  インテリジェント フライトバッテリーの残量が低すぎて、帰還に必要な電力がない場合は、できるだけ早く機体を着陸させてください。

  バッテリー不足により生じる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ても、RTHを完了するのに十分な残量がある場合にのみ、DJI Flyに警告プロンプトが表示されます。カウントダウン後、何も操作しない場合、機体は自動的にホームポイントまで飛行します。

  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。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 バッテリーの残量不足で安全に着陸できず、その結果、機体が墜落したり紛失したりする恐れがあります。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

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水平方向の動きや下降速度を制御できます。バッテリー残量が十分ある場合は、スロットルスティックを使用して、速度1 m/sで上昇させることができます。

自動着陸中は、機体を水平に動かして、できるだけ早く安全な場所に着陸させてください。バッテリー残量がなくなるまでスロットルスティックを上に倒し続けると、機体は落下してしまいます。

- **送信機信号のロスト**

送信機信号が失われた際の機体のアクションは、DJI Flyアプリで[設定] > [安全] > [高度安全設定]と進み、[RTH]、[着陸]、[ホバリング]から設定できます。アクションがRTHに設定されている場合、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状態では、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。

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帰還ルートがDJI Flyに表示されます。RTH設定に応じて、機体はアドバンストRTHを使用してRTHを開始します。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。DJI Flyアプリはそれに応じてRTH経路を更新します。

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。RTH中に送信機の信号が回復した場合、機体はプリセットRTHに入るか、またはプリセットRTHに留まります。オリジナルルートRTHの手順は以下のとおりです。

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. RTHが開始されると、以下のようになります。
   - RTH距離（機体とホームポイントとの間の水平距離）が50 mを超えている場合、機体は自身の向きを調整し、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～50 mのときは、機体は自身の向きを調整し、現在の高度で直線状にホームポイントまで飛行します。
   - RTH距離が5 m未満の場合、機体は速やかに着陸します。
3. 機体がホームポイント上に到達すると機体は着陸を開始します。

   RTH中に送信機信号が回復した場合、機体はプリセットRTHに入るか、プリセットRTHを継続して実行します。

⚠
- DJI FlyでRTHが発動され、RTH距離が5 mを超えている場合には、DJI Flyに次の2つのオプションが表示されます。RTHと着陸です。RTHまたは機体の直接着陸のいずれかを選択できます。
- 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。
- 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、機体は障害物を検知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。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

- 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）に特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は、自動着陸中に起動することはできません。

RTHプロセス

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。RTHが開始されると、以下のようになります。
   - RTH距離が5 m未満の場合、機体は速やかに着陸します。
   - RTH距離が5 mより遠い場合、機体はホームポイントへの向きを調整し、RTH設定、明るさ、および環境条件に従って、最適な経路を計画します。
4. RTH中、機体はRTH設定、環境、伝送信号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。

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、[設定] > [安全] > [RTH]の順にタップします。

1. 最適：



- 明るさが十分で環境がビジョンシステムに適しているとき、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を抑え、長時間の飛行を可能にする経路を指します。
- 明るさが不十分で環境がビジョンシステムに適していないときは、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。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

2. プリセット：



明るさと環境条件		ビジョンシステムに適している場合	ビジョンシステムに適していない場合
RTH距離 > 50 m	現在の高度 < RTH高度	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、最適経路を使用してRTHを実行します。	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。
	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を実行します。	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。
RTH距離が5～50 mの間			

機体がホームポイントに接近したとき、現在の高度がRTH高度より高い場合、周辺環境／明るさ／設定したRTH高度／現在の高度に従って、機体は前方へ飛行しながら下降するかどうかをスマートに判断します。機体がホームポイント上に到達した場合は、機体の現在の高度はRTH高度の設定値を下回りません。**明るさが不十分で、環境がビジョンシステムに適していない場合、機体は障害物を回避できないことに注意してください。飛行の安全を確保するため、安全なRTH高度を設定し、周囲の環境に注意を払ってください。**

様々な環境に対するRTH計画、RTHの発動方法、RTH設定は次のとおりです。

明るさと環境条件	ビジョンシステムに適している場合	ビジョンシステムに適していない場合
	機体は、障害物やGEO区域を迂回可能	機体は障害物を迂回できないが、GEO区域を迂回可能
ユーザーによる能動的なRTHの発動	機体は、RTH設定に基づいてRTHを実行： • 最適 • プリセット	プリセット
機体のバッテリー残量低下		
送信機信号のロスト		元のルートRTH、プリセットRTHは、信号が回復すると実行されます

⚠ • アドバンストRTH中、機体は風速や障害物などの環境要因に応じた飛行速度に自動調整します。
• 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。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。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

- RTH経路で機体が迂回できない送電線や鉄塔が存在する場合には、アドバンスト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設定をRTH中に変更しても、機体は前回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。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。
- アドバンストRTH中に、照度条件や環境がビジョンシステムに適さなくなると、機体はプリセットRTHに入ります。この場合、機体は障害物を迂回できません。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。
- アドバンスト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すが、向きと高度を制御したり、機体を操作して左右に飛行させたり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押して、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。
- プリセットRTH中、機体が上昇している場合に、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。
- ホームポイントが高度制限区域内で機体が区域外にある場合、機体が高度制限区域に達すると、機体は高度制限を下回る高度まで降下します。この高度は、設定されているRTH高度よりも低い場合があります。慎重に飛行してください。
- アドバンストRTH中、機体が前方に飛行しているときにGEO区域に接近した場合、機体はGEO区域を迂回します。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、ビジョン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。
- OcuSync動画伝送が遮断され、接続が切断された場合、機体は強化伝送の4G接続にのみ頼ることになります。RTHルート上に大きな障害物がある可能性を考慮し、RTH中の安全を確保するため、RTHルートは前回の飛行経路を参考にして設定されます。強化伝送を使用する場合は、バッテリーの状態と地図上のRTHルートに特に注意を払ってください。

着陸保護

RTH中、着陸保護機能が有効になります。

送信機またはアプリを使用してRTHまたは自動着陸を起動すると、着陸保護機能がスマート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。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

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下に完全に倒すと、機体が着陸します。

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、飛行中に変更しないでください。変更した場合、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、水平方向へ移動する前に、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、激しく変化しない必要があります。
  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。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。
  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すと、着陸を加速する。
  b. スロットルスティック以外で、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ます。操作スティックから指を離すと、機体は垂直に降下します。この場合でも着陸保護は有効です。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

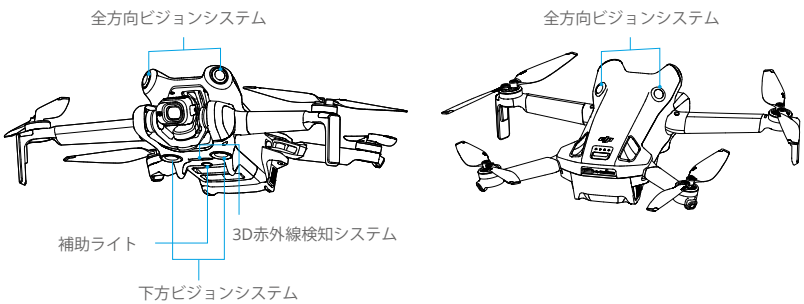
ビジョンシステムおよび3D赤外線検知システム

DJI Mini 4 Proには、全方向ビジョンシステム（前後／側方／上方）／下方ビジョンシステム、および3D赤外線検知システムの両方が搭載されており、測位と全方向障害物検知が可能です。

全方向ビジョンシステムは、機体の前方にある4台のカメラで構成されています。下方ビジョンシステムは、機体の底部にある2台のカメラで構成されています。ビジョンシステムは画像測距によって障害物を感知します。

底面の3D赤外線検知システムは、3D赤外線 送信部と受光部から構成されます。3D赤外線検知システムは、機体が障害物までの距離や地面までの距離を評価し、下方ビジョンシステムと併用すると機体の位置を計算するのに役立ちます。3D赤外線検知システムは、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。

機体下部の補助ライトは、下方ビジョンシステムを支援します。飛行高度が5 m未満の低照度環境で、補助ライトがデフォルトで自動点灯します。DJI Flyアプリでライトを手動でオン／オフに設定できます。機体を再起動するたびに、補助ライトはデフォルト設定の[自動]に戻ります。

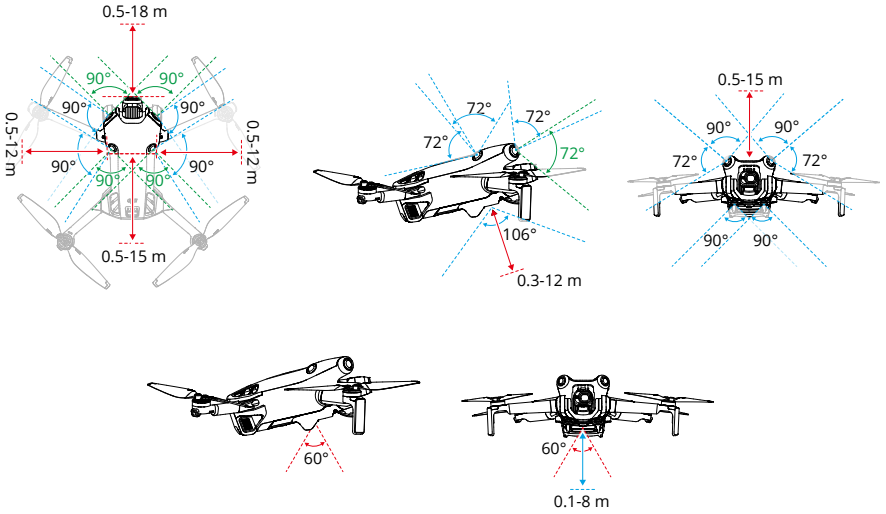


検知範囲

前方ビジョンシステム	高精度測定範囲：0.5～18 m、FOV：90°（水平）、72°（垂直）
後方ビジョンシステム	高精度測定範囲：0.5～15 m、FOV：90°（水平）、72°（垂直）
側方ビジョンシステム	高精度測定範囲：0.5～12 m、FOV：90°（水平）、72°（垂直）
上方ビジョンシステム[1]	高精度測定範囲：0.5～15 m、FOV：72°（前後）、90°（左右）
下方ビジョンシステム	高精度測定範囲：0.3～12 m、FOV：106°（前後）、90°（左右） ホバリング範囲：0.5～30 m
3D赤外線検知システム	高精度測定範囲：0.1～8 m（> 10%反射率）、FOV：60°（前後）、60°（左右）

[1] 全方向ビジョンシステムは、水平方向（前後左右）と上方の障害物を検知できます。

© 2024 DJI All Rights Reserved.



ビジョンシステムの使用

下方ビジョンシステムの測位機能は、GNSS信号が利用できない、もしくは弱い場合に適用されます。ノーマルモードまたはシネモードで自動的に有効になります。

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、全方向ビジョンシステムが自動的に有効になります。全方向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。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。

ビジョンポジショニングと障害物検知は、DJI Fly の [システム設定] > [安全] > [詳細安全設定] で無効にできます。

⚠
- 飛行環境に注意してください。ビジョンシステムおよび3D赤外線検知システムは、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。
- 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0.5～30 mで飛行している場合に最も効果的に動作します。機体の高度が30 mを超える場合は、ビジョンシステムの測位性能が影響を受ける場合があるため、細心の注意が必要です。
- 低照度環境では、補助ライトがオンになっていても、ビジョンシステムは最適な測位性能を発揮できない場合があります。このような環境で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、機体が機体下の水面を完全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。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

- 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、または明るさ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。
  a. 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。
  b. 反射率が高い地表面付近を飛行している場合。
  c. 水面または透明な地表面付近を飛行している場合。
  d. 動く面または物体の周辺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（40000ルクス超）地表面付近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地表面（鏡など）付近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付近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）地表面付近を飛行している場合。
  j. 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。
- 離陸前に、以下の項目を必ず確認してください。
  a. 赤外線検知システムやビジョン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ます。
  b. ビジョンシステムおよび赤外線検知システムのガラスに、汚れ、埃、水が付いている場合は、柔らかい布を使用してください。アルコールを含む洗浄剤は使用しないでください。
  c. 赤外線検知システムおよびビジョン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。
- 赤外線検知システムとビジョンシステムを遮断しないでください。
- 昼夜問わず、機体はどんな時間でも飛行できます。（夜間飛行については、ご利用になる国・地域の法律と規制に必ず従ってください）しかし、機体を夜間に飛行させたときは、ビジョンシステムは使用できなくなります。慎重に飛行してください。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

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、機体はユーザーの操作にも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。

操作スティックを任意の方向に倒したままにします。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迂回します。障害物を迂回しながら、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有効時、送信機の飛行一時停止ボタンを押して機体を停止させることができます。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、DJI Flyを開き、[設定] > [安全]に進み、[迂回]を選択してAPASを有効にします。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し、障害物を迂回しながらより優れた映像を捉えることができます。ただし、障害物に衝突するリスクが高くなります。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. 障害物のそばを飛行し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方向に倒し、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、着陸に適しているエリアと機体が自動判断すると、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下方向に倒すと、機体は障害物検知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。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（10000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。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

視覚アシスト

水平方向ビジョンシステムによる視覚アシストビューでは、水平速度の方向（前方、後方、左方、右方）を変更して飛行しながら障害物の監視ができるようになっています。視覚アシストビューに切り替えるには、姿勢インジケーターで左にスワイプする、ミニマップで右にスワイプする、もしくは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。
- 視覚アシストビューにプロペラが映ることがありますが、これは正常です。
- 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、または映像伝送信号が弱いときは、視覚アシストは利用できません。



機体の水平速度	ラインの方向は現在の機体の水平方向を示し、ラインの長さは機体の水平速度を示します。
視覚アシストビューの方向	視覚アシストビューの方向を示します。タップしたまま長押しすると方向がロックされます。
ミニマップへ切り替え	タップすると視覚アシストビューからミニマップに切り替わります。
閉じる	タップすると視覚アシストビューが最小化します。
最大化	タップすると視覚アシストビューが最大化します。
ロック	視覚アシストビューの方向がロックされていることを示します。タップするとロックが解除されます。

- 特定の方向にロックされていない場合は、視覚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。他の方向の矢印をタップすると、視覚アシストビューの方向が3秒間切り替わり、それから現在の水平飛行方向のビューに戻ります。
- 特定の方向にロックされている場合、他の方向の矢印をタップすると視覚アシストビューの方向が3秒間切り替わり、それから現在の水平飛行方向に戻ります。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

衝突警告

現在のビュー方向で障害物が検知されると、視覚アシストビューには衝突警告が表示されます。警告の色は障害物と機体間の距離によって決まります。





衝突警告の色	機体と障害物間の距離
黄色	2.2～5 m
赤色	≤2.2 m

⚠
- 視覚アシストのFOVは、すべての方向で約80°です。衝突警告表示中、視野角内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、レーダーマップ表示切り替えでは制御されず、レーダーマップが無効な場合でも表示されます。
- 衝突警告は、視覚アシストビューが小さいウィンドウで表示されている場合にのみ表示されます。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

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。

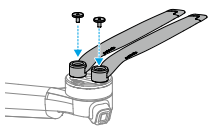
プロペラ

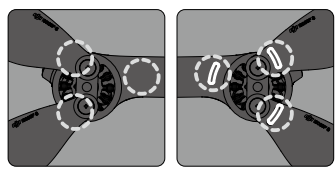
プロペラには2種類あり、それぞれ別の方向に回転するように設計されています。記載されているマークは、どのモーターにどのプロペラを取り付けるべきかを示しています。指示に従ってプロペラとモーターが合致していることを必ず確認してください。

プロペラ	マークあり	マークなし
イラスト		
搭載位置	マークありのアームのモーターに取り付ける	マークなしのアームのモーターに取り付ける

プロペラの取り付け

マークありのプロペラはマークありのアームのモーターに、マークなしのプロペラはマークなしのアームのモーターに取り付けてください。機体パッケージに同梱されたドライバーを使用して、プロペラを取り付けます。プロペラがしっかり固定されていることを確認してください。





マークなし　　マークあり

- 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。

プロペラの取り外し

機体パッケージのドライバーを使用してねじを緩め、プロペラをモーターから取り外します。

- 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。
- 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。

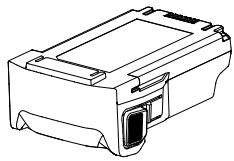
© 2024 DJI All Rights Reserved.

- 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（2つ）とねじ（2つ）を取り外して廃棄します。同じパッケージに同梱されているプロペラを使用してください。他のパッケージのプロペラと混ぜて使用しないでください。
- 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。
- 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。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。
- 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。
- 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。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。
- 電源を入れた時、ESCの動作音に異常がないことを確認してください。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

インテリジェント フライトバッテリー

DJI Mini 4 Pro インテリジェント フライトバッテリー (BWX140-2590-7.32)は、電圧7.32 V、容量2590 mAhのバッテリーです。DJI Mini 3 Pro インテリジェント フライトバッテリー Plus (BWX162-3850-7.38)は、電圧7.38 V、容量3850 mAhのバッテリーです。この2つのバッテリーは、構造とサイズ自体は同じですが、重量と容量が異なります。両方のバッテリーは、スマート充電および放電機能を備えています。



バッテリーの機能

1. 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。
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を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を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熱が放出されますが、これは正常です。
3. 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。
4. 温度検知：損傷を防ぐために、バッテリーは、温度が5℃～40℃の場合にのみ充電されます。充電中にバッテリーセルの温度が55℃を超えると、充電は自動的に停止します。
5. 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。
6. 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。
7. 短絡保護：短絡が検知されると、電源が自動的に遮断されます。
8. バッテリーセルの損傷保護：バッテリーセルの損傷が検知されると、アプリに警告プロンプトが表示されます。
9. ハイバネーション モード：機体のアイドリング時にバッテリー残量が10%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。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。
10. 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。
11. メンテナンス手順：バッテリーはバッテリーセル間の電圧差を自動的にチェックし、メンテナンスが必要かどうかを判断します。メンテナンスが必要となった場合、バッテリーを機体に挿入して電源を入れると、機体は離陸できなくなり、DJI Flyにメンテナンスのプロンプトが表示されます。DJI Flyにメンテナンスのプロンプトが表示される場合は、プロンプトに従ってバッテリーを完全に充電し、48時間放置します。メンテナンスを2回行ってもバッテリーが動作しない場合は、DJI サポートにお問い合わせください。

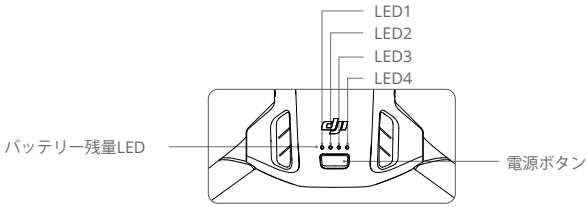
⚠ ・ご使用の前に、安全ガイドラインとバッテリーのステッカーをご確認ください。ユーザーはすべての操作と使用に対する責任を負うものとします。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

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します。



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点灯　◉ LED点滅　○ LED消灯

LED1	LED2	LED3	LED4	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1回押して、2秒間長押しすると、機体の電源オン／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。機体の電源が切れる と、バッテリー残量LEDが消灯します。

LED3と4が同時に点滅する場合は、バッテリーに異常があることを示しています。機体からバッテリーを取り外し、バッテリーを再度挿入して、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。

低温注意

1. 低温環境（-10℃～5℃）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。バッテリーをウォーミングアップする場合、機体の電源をしばらくの間入れておくことを推奨します。バッテリーのウォーミングアップが完了したというプロンプトがDJI Flyに表示された後に離陸してください。
2. バッテリーは極低温環境（-10℃より低い）では使用できません。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

3. 最適な性能を発揮するようにするには、バッテリー温度を20℃以上に保ってください。
4. 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。
5. 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。

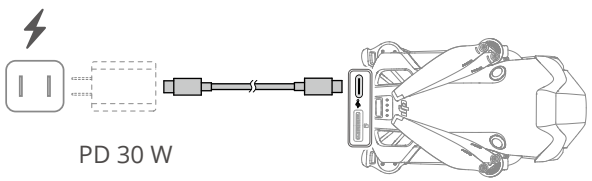
バッテリーの充電

各使用の前には、必ずバッテリーを完全に充電してください。DJI Mini 3 Proの2WAY 充電ハブ、DJI 30W USB-C充電器、その他のPD規格対応のUSB充電器など、DJIが提供する充電器を使用することをお勧めします。DJI Mini 3 Proの2WAY 充電ハブとDJI 30W USB-C充電器はどちらもオプションのアクセサリーです。詳細については、公式DJIオンラインストアをご覧ください。

⚠ ・機体に取り付けられている状態のバッテリーを充電する、もしくはDJI Mini 3 Pro用の2WAY 充電ハブに挿入している状態のバッテリーを充電する場合、最大充電電力は30 Wです。

充電器の使用

1. バッテリーが機体に正しく取り付けられていることを確認してください。
2. 充電器をAC電源（100～240 V、50/60 Hz。必要であれば電源アダプターを使用）に接続します。
3. USB-Cケーブルを使用して、充電器を機体の充電ポートに接続します。
4. 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。
5. バッテリー残量LEDがすべて点灯すると、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。



⚠ ・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。
- 機体の充電ポートの最大充電電圧は12 Vです。
- 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。バッテリーを動作環境温度まで放熱してから、再充電してください。
- バッテリーセルの温度が動作範囲（5℃～40℃）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℃～28℃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ヵ月に1回はバッテリーを完全に充電してください。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

- DJI 30W USB-C充電器を使用する場合、Mini 4 Pro インテリジェント フライトバッテリーの充電時間は約1時間10分で、Mini 3 Pro インテリジェント フライトバッテリー Plusの充電時間は約1時間41分です。
- 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。

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%～50%
◉	◉	◉	◎	51%～75%
◉	◉	◉	◉	76%～99%
◉	◉	◉	◉	100%

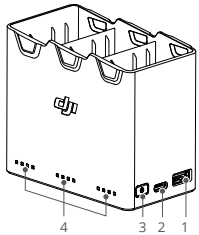
- バッテリー残量LEDの点滅間隔は、使用するUSB充電器によって異なります。充電速度が高速な場合、バッテリー残量LEDが素早く点滅します。
- バッテリーが機体に正しく挿入されていない場合、LED3とLED4が同時に点滅します。バッテリーを再度挿入し、しっかり取り付けられていることを確認してください。
- 4つのLEDが同時に点滅する場合、バッテリーが損傷していることを示します。

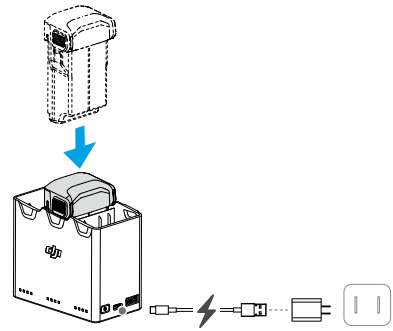
充電ハブの使用

DJI Mini 3 Proの2WAY 充電ハブをUSB充電器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（またはインテリジェント フライトバッテリー Plus）をバッテリー残量の多いものから順に充電します。充電ハブをDJI 30W USB-C充電器と一緒に使用すると、1つのインテリジェント フライトバッテリーを約58分で、1つのインテリジェント フライトバッテリー Plusを約1時間18分で完全に充電できます。

充電ハブがUSB充電器を使用してAC電源コンセントに接続されている場合、インテリジェント フライトバッテリーと外部デバイス（送信機やスマートフォンなど）の両方をハブに接続して充電できます。デフォルトでは、バッテリーが外部デバイスより先に充電されます。充電ハブがAC電源コンセントに接続されていない場合、インテリジェント フライトバッテリーをハブに挿入すると、充電ハブをモバイルバッテリーとして使用でき、外部デバイスをUSBポートに接続してデバイスを充電できます。詳細については、DJI Mini 3 Proの2WAY 充電ハブのユーザーガイドを参照してください。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.





1. USBポート
2. 電源ポート (USB-C)
3. 機能ボタン
4. ステータスLED

充電方法

1. カチッと音がするまで、バッテリーを充電ハブに挿入します。
2. USB-CケーブルとDJI 30W USB-C充電器またはその他のPD規格対応のUSB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。
3. 残量が一番高いバッテリーが最初に充電されます。他のバッテリーは、残量に応じて順番に充電されます。対応するステータスLEDは、充電ステータスを表示します（下表を参照）。対応するLEDは、バッテリーが完全に充電されると緑色に点灯します。

ステータスLEDインジケーターの説明

充電ステータス

点滅パターン	説明
ステータスLED（一列）が連続して素早く点滅	該当のバッテリーポートのバッテリーは、USB PD充電器を使用して充電されています。
ステータスLED（一列）が連続してゆっくりと点滅	該当のバッテリーポートのバッテリーは、通常の充電器を使用して充電されています。
ステータスLED（一列）が点灯	該当のバッテリーポートのバッテリーの充電が完了しました。
すべてのステータスLEDが順番に点滅	バッテリーが一つも挿入されていない。

バッテリー残量

充電ハブの各バッテリーポートには、LED1からLED4（左から右）の一列に並んだステータスLEDがあります。機能ボタンを1回押して、バッテリー残量を確認することができます。バッテリー残量LEDステータスは、機体のステータスと同じです。詳細については、機体のバッテリー残量LEDのステータスと説明を参照してください。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

異常ステータス

バッテリー異常のLEDステータスは機体と同じです。詳細については、バッテリー保護メカニズムのセクションを参照してください。

- 充電ハブに電力を供給するには、DJI 30W USB-C充電器またはその他のPD規格対応のUSB充電器を使用することをお勧めします。
- 環境温度は充電速度に影響を及ぼします。25℃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、BWX140-2590-7.32、BWX162-2453-7.38 インテリジェント フライトバッテリーおよびBWX162-3850-7.38 インテリジェント フライトバッテリー Plusと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てしないでください。
- 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

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。

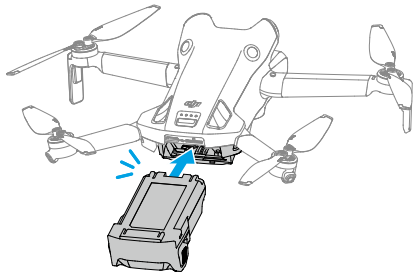
バッテリー保護メカニズム					
LED1	LED2	LED3	LED4	点滅パターン	ステータス
◎	☼	◎	◎	LED2が毎秒2回点滅	過電流検知
◎	☼	◎	◎	LED2が毎秒3回点滅	短絡検知
◎	◎	☼	◎	LED3が毎秒2回点滅	過充電検知
◎	◎	☼	◎	LED3が毎秒3回点滅	充電器の過電圧検知
◎	◎	◎	☼	LED4が毎秒2回点滅	充電温度が低すぎる
◎	◎	◎	☼	LED4が毎秒3回点滅	充電温度が高すぎる

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。

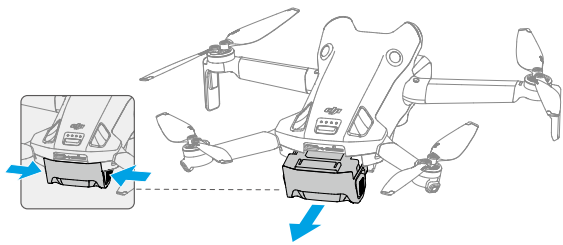
 © 2024 DJI All Rights Reserved.

バッテリーの挿入／取り外し

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挿入します。バッテリーバックルがしっかりと固定されると、カチッという音がします。これでバッテリーが完全に挿入されていることを確認できます。



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。



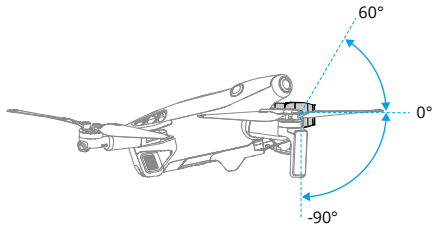
⚠
- 機体の電源が入っているときは、バッテリーを挿入したり取り外したりしないでください。
- カチッという音でバッテリーが挿入されていることを確認します。バッテリーがしっかりと取り付けられていない場合に機体を離陸させないでください。バッテリーと機体の接触が悪くなり、危険を招く恐れがあります。バッテリーがしっかりと取り付けられていることを確認してください。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

ジンバル＆カメラ

ジンバルの特徴

3軸ジンバルは、カメラを安定させ、これにより高速飛行中でもクリアで安定した画像や動画を撮影できます。ジンバルのチルト制御範囲は-90°～+60°で、ロール軸制御角度は-90°（ポートレート）と0°（ランドスケープ）の2種類があります。



送信機のジンバルダイヤルを使用して、ジンバルのチルトを操作します。また、DJI Flyのカメラビューからも操作できます。ジンバル調整バーが表示されるまで画面を長押ししてください。バーを上下にスライドすると、ジンバルのチルトを制御できます。

DJI Flyのランドスケープ／ポートレート モード切替ボタンをタップして、2つのジンバルロール角度を切り替えます。ポートレート モードが有効になっている場合、ロール軸は-90°に回転し、ランドスケープ モードでは0°に戻ります。

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で [設定] > [制御] に進み、様々な操作モードを切り替えます。

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。ジンバルのチルトは調整できます。このモードは静止画の撮影に適しています。

FPVモード：機体が前方に飛行している場合、ジンバルが機体の動きと同調して、FOV視点の飛行体験を提供します。

⚠
- 離陸する前に、ジンバル上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。機体の電源を入れた状態で、ジンバルを押したり叩いたりしないでください。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。
- 広角レンズを取り付けた後には、機体の電源を入れる前にアームを展開してください。離陸前にジンバルが水平で前方を向いていることを確認し、機体が広角レンズの取り付け状態を正しく検出できるようにしてください。機体に電源が入ると、ジンバルが水平になります。ジンバルが回転する場合は、次の手順に従って、送信機またはDJI Flyアプリを使用してジンバルを再センタリングしてください。
  a. DJI Flyで [設定] > [制御]ページに進み、[ジンバルを再センタリング]をタップします。
  b. DJI RC-N2送信機の場合は、Fnボタンを押します。DJI RC 2送信機の場合は、カスタムボタンC1を押します。デフォルトではジンバルを再センタリングしたり、ジンバルを下方に向けるように機能しますが、これはカスタマイズ可能です。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

- 広角レンズを取り付けると、パノラマとアステロイドの機能は使用できなくなります。
- 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。
- 機体が平らではない地面や草地に置かれている、または衝突のような外からの過剰な力をジンバルが受けている場合、ジンバルが他の物体によって妨げられると、ジンバルモーターが保護モードになることがあります。
- 機体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。
- ジンバルに公式アクセサリー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。
- 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。
- 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。

カメラの特徴

DJI Mini 4 Proは、有効画素数48MPの1/1.3インチCMOSセンサーを使用しています。焦点距離（35 mm判換算）は約24 mmです。カメラの絞りはF1.7で、1 m～∞（無限遠）までの距離の撮影を行います。

DJI Mini 4 Proのカメラは、48MPの静止画を撮影でき、シングル、バースト、AEB、タイマー撮影、パノラマなどの撮影モードに対応しています。また、H.264/H.265の動画録画、デジタルズーム、スローモーション録画にも対応しています。4K 60fps HDRと4K 100fpsの動画撮影にも対応しています。

⚠
- 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たりしないでください。
- 使用中と保管中、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、損傷や画質の低下を防いでください。
- カメラの通気口をふさがないでください。熱が発生して、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。
  a. 遠くにある暗い物体を撮影する場合。
  b. 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。
  c. 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）
  d. 点滅している物体を撮影する場合。
  e. 高速で動いている物体を撮影する場合。
  f. 機体／ジンバルが速く動いている場合。
  g. 焦点距離の異なる物体を撮影する場合。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

- DJI Mini 4 Pro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ます。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。機体の移動中、または解像度48MPを使用している場合、スマートフォトには対応していないため、画像品質が異なります。

写真と動画の保存とエクスポート

写真および動画の保存

DJI Mini 4 Proでは、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。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、UHS-Iスピードクラス3規格以上の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。

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。大容量のデータを保存する場合、microSDカードの使用をお勧めします。

写真と動画のエクスポート

- 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。

⚠
- 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。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

クイック転送

機体はWi-Fi経由でモバイル端末に直接接続できるため、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30 MB/sの伝送速度で、より高速かつ便利なダウンロードを体験できます。

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。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2秒間長押しして、接続を確定してください。

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、モーターがオフになっている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、右上のをタップすると、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 2は、クイック転送に対応していません。
- 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は5.8 GHzの周波数帯域に対応しないか、強い干渉を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の周波数帯域を使用して最大ダウンロードレートが6 MB/秒に低下します。
- 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。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

送信機

本章では、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 2

DJI Mini 4 Proと組み合わせて使用すると、DJI RC 2 送信機ではO4映像伝送が機能し、周波数帯域2.4 GHz、5.1 GHz、5.8 GHzで動作します。最適な伝送チャンネルを自動選択し、1080p/60fps HDのライブビューを機体から最大20 km先の送信機に伝送できます（FCC規格に準拠し、電波干渉のない広く開けたエリアで測定。日本の場合、最大10 km）。5.5インチのタッチ画面（1920×1080ピクセルの解像度）に加えて、DJI RC 2には様々な種類の操作ボタンやカスタムボタンも搭載されているため、機体を簡単に制御でき、遠隔から機体設定を変更できます。DJI RC 2には、内蔵GNSS（GPS+Galileo+BeiDou）、Bluetooth、Wi-Fi接続など、たくさんの機能が搭載されています。

送信機には取り外し可能な操作スティック、内蔵スピーカー、32 GBの内部ストレージが含まれていますが、microSDカードを使用して、追加のストレージのニーズにも対応できます。

6200 mAh 22.32 Whのバッテリーによって、送信機の駆動時間は最大3時間になります。

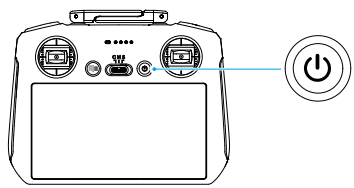
⚠ • 5.1 GHzの帯域は、現地の法律および規制で許可されている国や地域でのみ使用できます。

操作

電源のオン／オフ

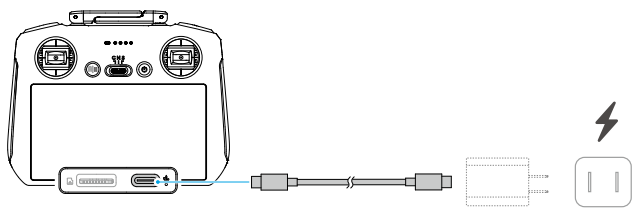
電源ボタンを1回押すと、現在のバッテリー残量を確認します。

ボタンを1回押し、次に2秒間長押しすると、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

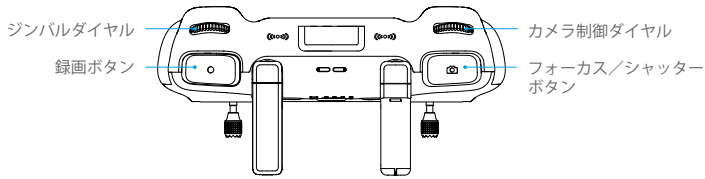
充電器を送信機のUSB-Cポートに接続します。送信機を完全に充電するには、約1時間30分かかります（9V/3A USB充電器を使用）。



© 2024 DJI All Rights Reserved.

ジンバル＆カメラの操作

1. 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。
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. ジンバルダイヤル：このダイヤルでジンバルのチルトを制御します。

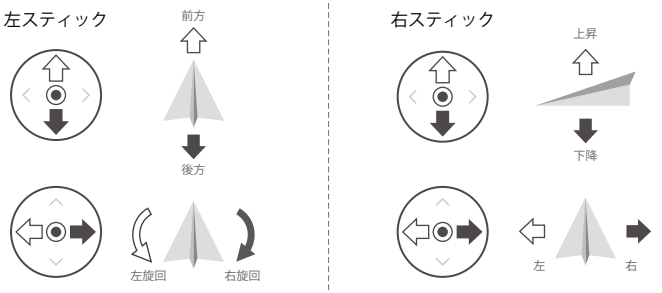


 © 2024 DJI All Rights Reserved.

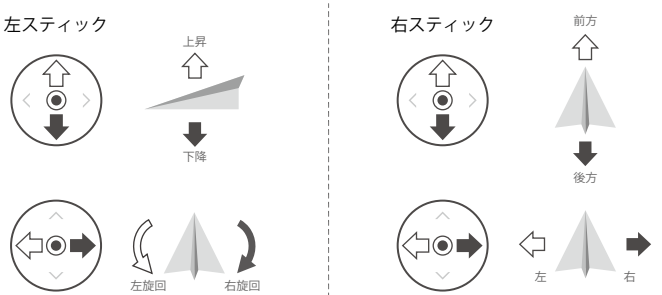
機体の制御

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。

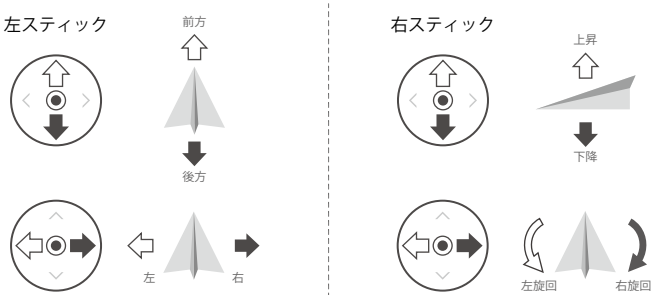
モード1



モード2



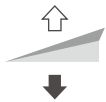
モード3



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。

- スティックのニュートラル／中心点：操作スティックが中央にあります。
- 操作スティックの動き：操作スティックを中央位置から遠ざかるように倒します。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

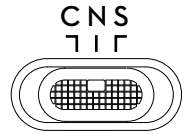
送信機（モード2)	機体	備考
		**スロットルスティック：**左スティックを上下に倒して、機体の高度を変更します。 • 上昇させるにはスティックを上に倒し、下降させるには下に倒します。 • スティックを中央に戻すと、機体はその場でホバリングします。 • スティックが中央位置から離れるほど、機体の上昇速度が速くなります。 モーターがアイドリング速度で回転しているときは、左スティックを使用して離陸させます。機体の高度を急激に変えないよう、操作スティックは優しくゆっくりと動かしてください。
		**ヨースティック：**左スティックを左右に動かして、機体の進行方向を制御します。 • スティックを左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。 • スティックを中央に戻すと、機体はその場でホバリングします。 • 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。
		**ピッチスティック：**右スティックを上下に動かすと、機体のピッチを変えられます。 • スティックを上に倒すと前進し、下に倒すと後進します。 • スティックを中央に戻すと、機体はその場でホバリングします。 • 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。
		**ロール スティック：**右スティックを左右に動かすと、機体のロールを変えられます。 • 左に倒すと左に飛び、右に倒すと右に飛びます。 • スティックを中央に戻すと、機体はその場でホバリングします。 • 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。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

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。

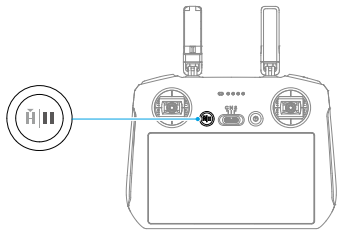
位置	フライトモード
S	スポーツモード
N	ノーマルモード
C	シネモード



飛行一時停止／RTHボタン

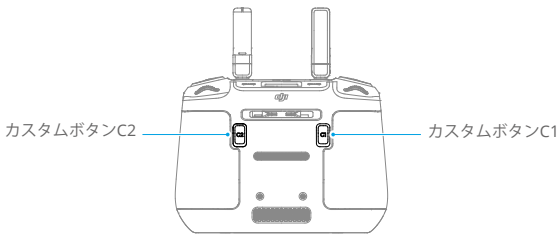
一度押すと、機体の動作にブレーキがかかり、その場でホバリングします。

送信機からビープ音が鳴るまでボタンを長押しすると、RTHを開始します。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。



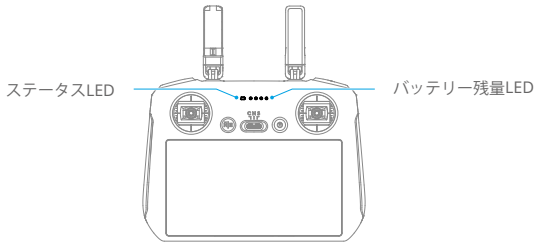
カスタムボタン

DJI Flyで[設定] > [制御]と進み、カスタムボタンC1およびC2の機能を設定します。



© 2024 DJI All Rights Reserved.

送信機の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。
·····	黄色に点滅	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%

送信機のアラート

エラーや警告がある場合、送信機がビ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。

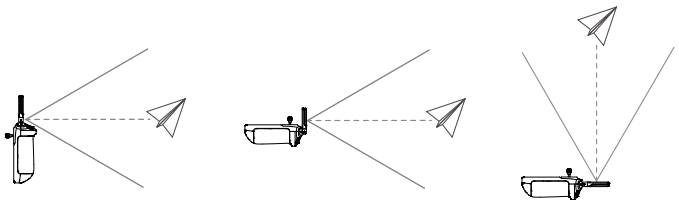
送信機はRTH中にアラート音を鳴らします。アラートをキャンセルすることはできません。送信機は、送信機のバッテリー残量が低下（バッテリー残量が6%～10%）するとアラート音が鳴ります。電源ボタンを押すと、バッテリー残量低下のアラート音をキャンセルできます。バッテリー残量が5%未満になると、アラート音が鳴り、重度のバッテリー残量低下をお知らせします。このアラート音はキャンセルできません。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

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

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。送信機と機体が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[機体の再ペアリング]を選択します。リンク中は送信機のステータスLEDが青色に点滅し、送信機がビープ音を鳴らします。
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1回ビープ音を鳴らし、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、送信機はビープ音を2回鳴らし、ステータスLEDが緑色に点灯します。

- 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。
- 最適な動画伝送には、BluetoothとWi-Fiをオフにします。

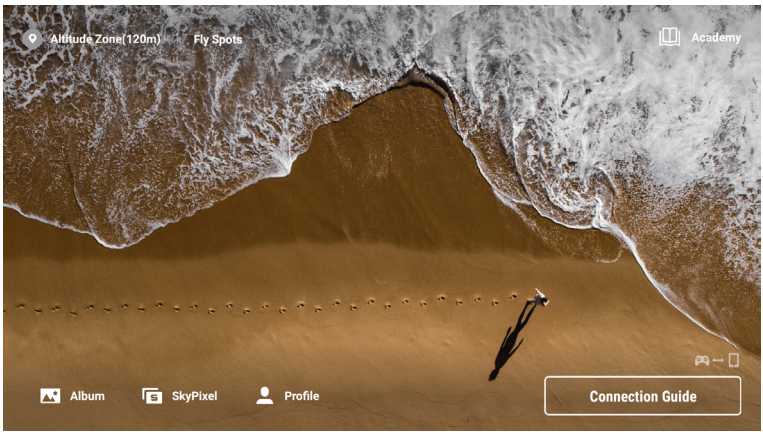
⚠
- 各飛行の前に送信機を完全に充電してください。送信機は、バッテリー残量が低下するとアラート音が鳴ります。
- 送信機の電源がオンの状態で5分間操作をしないと、アラートが鳴ります。6分経過すると、自動的に送信機の電源が切れます。操作スティックを動かすか、任意のボタンを押すと、キャンセルされます。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

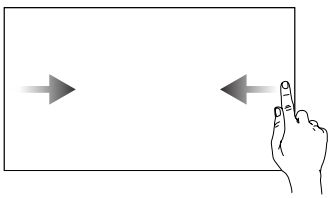
- バッテリーを良好な状態に保つために、少なくとも3ヶ月に1回はバッテリーを完全に充電してください。
- 送信機を飛行モニターとして使用しているとき、照度条件が明るすぎたり暗すぎたりする場合は、機体を操作しないでください。ユーザーは、画面の明るさを適切に調整し、飛行操作中の画面への直射日光に注意を払う必要があります。

タッチ画面の操作

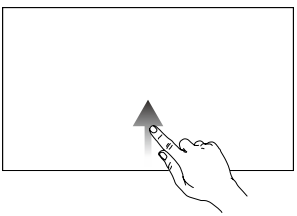
ホーム



スクリーンジェスチャー

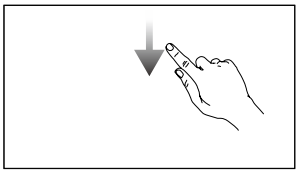


画面の左または右から中央にスワイプすると、前の画面に戻ります。



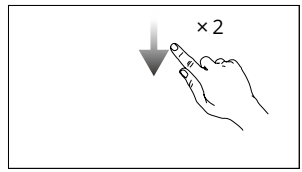
画面の下部から上にスワイプすると、DJI Flyに戻ります。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.



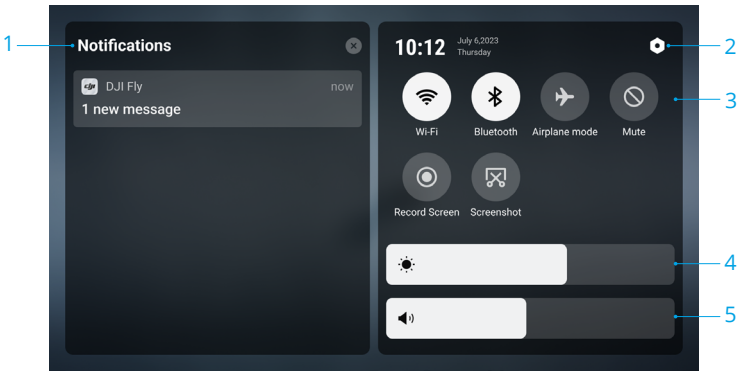
DJI Flyで、画面の上部から下にスワイプすると、ステータスバーが開きます。

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。



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。

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. **システム設定**

   タップしてシステム設定にアクセスし、Bluetooth、音量、ネットワークなどの設定を行います。また、ガイドを表示して、制御とステータスLEDの詳細を確認することもできます。

3. **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。長押しすると設定画面に移動し、Wi-Fiネットワークを接続または追加します。

   ：タップすると、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。

   ：タップすると、機内モードが有効になります。Wi-FiとBluetoothが無効になります。

   ：タップするとシステム通知がオフになり、すべてのアラート音が無効になります。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

：タップすると、画面収録を開始します。

：タップすると、スクリーンショットを撮ります。

4. 明るさの調整

バーをスライドして画面の明るさを調整します。

5. 音量の調整

音量を調整するには、バーをスライドします。

高度な機能

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ます。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. 送信機の電源を入れ、[クイック設定]に移動します。
2. [システム設定]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. 画面上の指示に従って、コンパスをキャリブレーションします。
4. キャリブレーションが成功すると、プロンプトが表示されます。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

DJI RC-N2

DJI Mini 4 Proと組み合わせて使用すると、DJI RC-N2 送信機ではO4映像伝送が機能し、送信機は周波数帯域2.4 GHz、5.1 GHz、5.8 GHzで動作します。また送信機は、最適な伝送チャンネルを自動選択し、1080p/60fps HDのライブビューを機体から最大20 km先のモバイル端末（モバイル端末の性能による）上のDJI Flyアプリに伝送できます（FCC規格に準拠し、電波干渉のない広く開けたエリアで測定。日本の場合、最大10 km）。この範囲内で機体を制御し、設定の変更を簡単に行えます。格納式モバイル端末ホルダーはモバイル端末をしっかり挟み込むために使用でき、操作スティックは取り外し可能で保管が容易です。

内蔵バッテリーの容量は5200 mAhで、電力量は18.72 Wh、6時間の最大駆動時間に対応しています（モバイル端末を充電していない場合）。

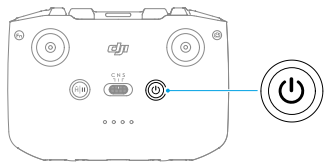
⚠ ・5.1 GHzの帯域は、現地の法律および規制で許可されている国や地域でのみ使用できます。

操作

電源のオン／オフ

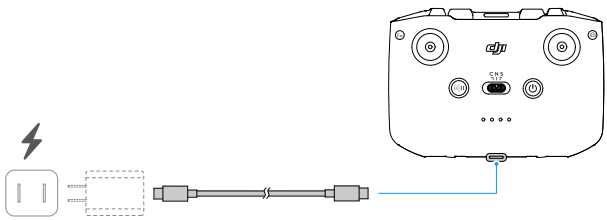
電源ボタンを1回押すと、現在のバッテリー残量を確認します。

ボタンを1回押し、次に2秒間長押しすると、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。

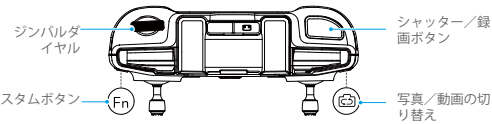


ジンバル＆カメラの操作

1. 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。
2. 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。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

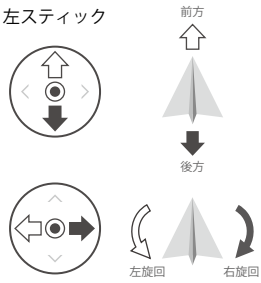
3. ジンバルダイヤル：このダイヤルでジンバルのチルトを制御します。
4. カスタムボタン：カスタムボタンを長押ししたまま、ジンバルダイヤルを使用すると、ズームイン／ズームアウトします。

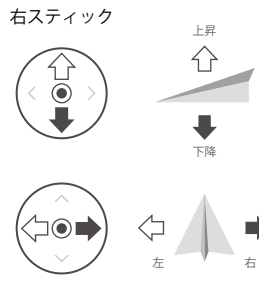


機体の制御

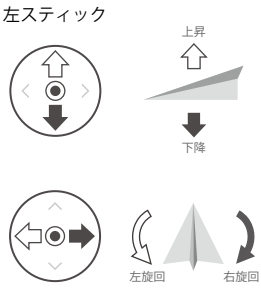
あらかじめプログラムされている3つのモード（モード1、モード2、モード3）を使用でき、DJI Flyでカスタムモードを設定することもできます。

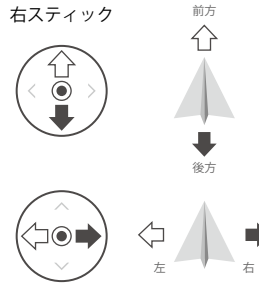
モード1



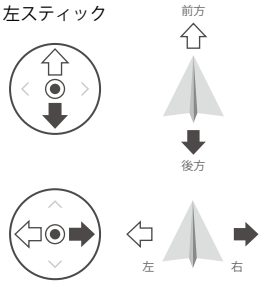


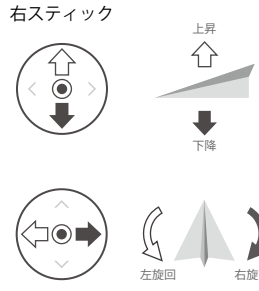
モード2





モード3

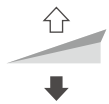




 © 2024 DJI All Rights Reserved.

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。

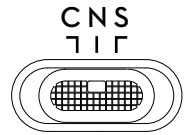
- スティックのニュートラル／中心点：操作スティックが中央にあります。
- 操作スティックの動き：操作スティックを中央位置から遠ざかるように倒します。

送信機（モード2)	機体	備考
		**スロットルスティック：**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に倒し、下降させるには下に倒します。 • スティックを中央に戻すと、機体はその場でホバリングします。 • スティックが中央位置から離れるほど、機体の上昇速度が速くなります。 モーターがアイドリング速度で回転しているときは、左スティックを使用して離陸させます。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。
		**ヨースティック：**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。 • スティックを中央に戻すと、機体はその場でホバリングします。 • 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。
		**ピッチスティック：**右スティックを上下に動かすと、機体のピッチを変えられます。 • スティックを上に倒すと前進し、下に倒すと後進します。 • スティックを中央に戻すと、機体はその場でホバリングします。 • 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。
		**ロール スティック：**右スティックを左右に動かすと、機体のロールを変えられます。 • 左に倒すと左に飛び、右に倒すと右に飛びます。 • スティックを中央に戻すと、機体はその場でホバリングします。 • 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。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

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。

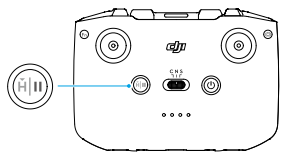


位置	フライトモード
S	スポーツモード
N	ノーマルモード
C	シネモード

飛行一時停止／RTHボタン

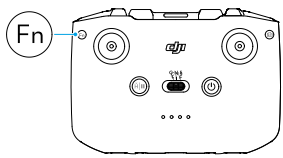
一度押すと、機体の動作にブレーキがかかり、その場でホバリングします。

送信機からビープ音が鳴るまでボタンを長押しすると、RTHを開始します。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。



カスタムボタン

DJI Flyの[設定]に移動し、[制御]を選択してカスタムボタンの機能を設定します。



バッテリー残量LED

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%

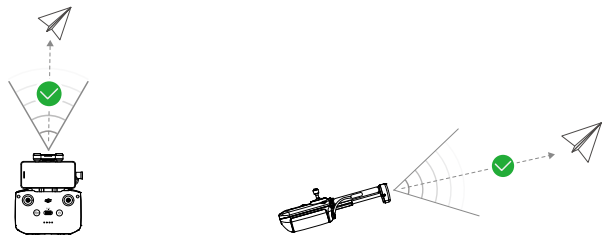
 © 2024 DJI All Rights Reserved.

送信機のアラート

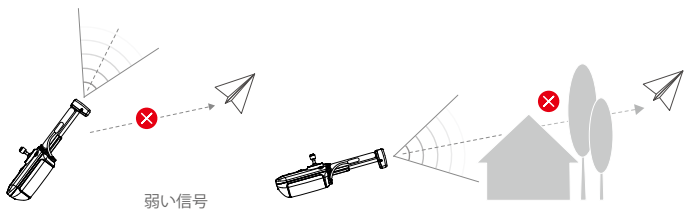
送信機はRTH中にアラート音を鳴らします。アラートをキャンセルすることはできません。送信機は、送信機のバッテリー残量が低下（6%～10%）するとアラート音が鳴ります。電源ボタンを押すと、バッテリー残量低下のアラート音はキャンセルできます。バッテリー残量が5%未満になると、アラート音が鳴り、重度のバッテリー残量低下をお知らせします。このアラート音はキャンセルできません。

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



弱い信号

- 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。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ようにしてください。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

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。送信機と機体が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. モバイル端末を送信機に接続し、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[機体の再ペアリング]を選択します。リンク中は送信機からビープ音が鳴ります。
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1回ビープ音を鳴らし、バッテリー残量LEDが連続して点滅します。リンクが確立すると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。
- 最適な動画伝送には、送信機のBluetoothとWi-Fiをオフにします。

- 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音が鳴ります。
- 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、任意のボタンを押すと、キャンセルされます。
- 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ヶ月に1回はバッテリーを完全に充電してください。
- スマートフォンを飛行モニターとして使用しているとき、照度条件が明るすぎたり暗すぎたりする場合は、機体を操作しないでください。ユーザーは、画面の明るさを適切に調整し、飛行操作中の画面への直射日光に注意を払う必要があります。
- 機体を制御するには、必ずモバイル端末とDJI RC-N2 送信機を併用してください。何らかの理由でモバイル端末の電源が切れた場合は、安全のためできるだけ早く機体を着陸させてください。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

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

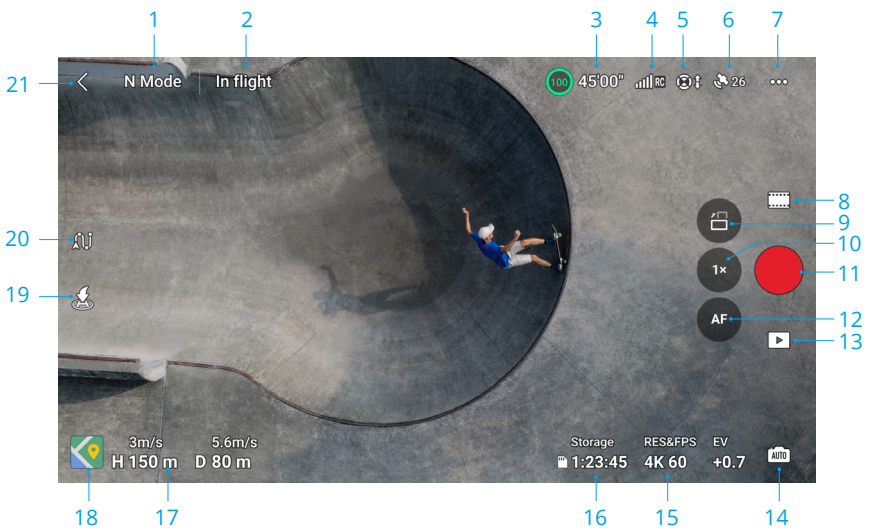
・DJI Fly のインターフェースおよび機能は、ソフトウェアのバージョンが更新されると変わる場合があります。実際の使用感は、使用するソフトウェアのバージョンによって異なります。

DJI Fly を起動して、ホーム画面に移動すると、次の機能が使用できます。

- チュートリアルビデオ、ユーザーマニュアル、フライスポット、飛行のヒントなどを検索できます。
- 各地域の規制要件を確認し、フライスポットに関する情報を入手できます。
- 機体アルバムやローカルデバイスに保存された映像から写真やビデオを表示したり、SkyPixel からさらに多くの共有映像を閲覧したりできます。
- DJI アカウントでログインし、アカウント情報を確認できます。
- アフターサービスやサポートを受けることができます。
- ファームウェアを更新したり、オフラインマップをダウンロードしたり、「ドローンを探す」機能にアクセスしたり、DJI Forum や DJI ストアを利用したりできます。

カメラビュー

ボタンの説明



1. フライトモード

   Nモード：現在のフライトモードを表示します。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

2. システム ステータスバー

   飛行中：機体の飛行状況や様々な警告メッセージを表示します。警告プロンプトが表示されたら、タップして詳細情報を表示します。

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信号強度を表示します。

5. ビジョンシステム ステータス

   ：アイコンの左側は水平方向（前後／左右）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

   26 ：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. 設定

   •••：タップして、安全、制御、カメラ、伝送の各パラメーターを確認または設定します。詳しくは「設定」セクションを参照してください。

8. 撮影モード

	静止画：シングル撮影、AEB、バースト撮影、タイマー撮影。
	動画：ノーマル、ナイト、スローモーション。
	マスターショット：被写体をドラッグして選択します。機体は、様々な飛行操作を順番に実行しながら録画し、被写体をフレームの中央に保持します。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。
	パノラマ：スフィア、180°、広角、垂直。機体は複数の写真を自動撮影し、選択したパノラマ写真の種類に基づいてパノラマ写真を合成します。

- ナイト動画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。

- ナイト動画モードは現在、4K 24/25/30fpsと1080p 24/25/30fpsに対応しています。
- フォーカストラックはナイト動画モードには非対応です。

9. ランドスケープ／ポートレート モードの切り替え

   ：タップすると、ランドスケープ（横向き撮影）とポートレート（縦向き撮影）のモードを切り替えます。ポートレート モードに切り替えると、カメラが90度回転し、縦向き動画や縦向き写真を撮影できます。パノラマ、または、クイックショットのアステロイド撮影モードを使用中は、ポートレート モード（縦位置撮影）を利用できません。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

10. ズーム

1x：ズーム倍率を表示します。タップして、ズーム倍率を調整します。アイコンをタップしたまま長押しすると、ズームバーが展開され、バーをスライドするとズーム倍率を調整できます。画面上で2本の指を使用して、ズームイン／ズームアウトできます。

- デジタルズームは12MPでの写真撮影時とノーマルまたはナイト動画モードでの録画時にのみ対応します。
- ズームイン／ズームアウト中は、ズーム倍率が大きいほど、機体の回転角速度が遅くなり、より滑らかなビューを実現できます。

11. シャッター／録画ボタン

●：タップすると、写真を撮影、もしくは録画を開始／停止します。

12. フォーカスボタン

AF/ MF：タップすると、AF（オートフォーカス）とMF（マニュアルフォーカス）を切り替えます。アイコンを長押しするとフォーカスバーが表示され、フォーカスを調整できます。

13. 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。

14. カメラモード切り替え

AUTO：タップすると、オート／プロモードの切り替えができます。モードが異なると、設定するパラメーターは異なります。

15. 撮影パラメーター

RES&FPS
4K 60：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。

16. ストレージ情報

Storage
1:23:45：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。タップすると、機体の内部ストレージまたはmicroSDカードの使用可能な容量を表示します。タップすると、ストレージの詳細情報が表示されます。

17. フライトテレメトリ

機体とホームポイント間の水平距離 (D)、ホームポイントからの高さ (H)、機体の水平速度、機体の垂直速度を表示します。

18. マップ／高度インジケーター／視覚アシスト

：タップしてミニマップを展開し、ミニマップの中心をタップするとカメラビューからマップビューに切り替わります。ミニマップを姿勢インジケーターに切り替えられます。

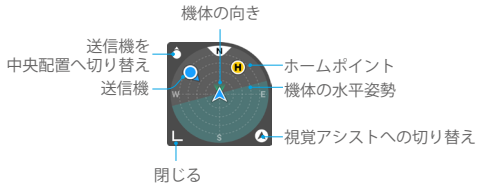
- ミニマップ：画面左下にマップを表示し、カメラビュー、機体や送信機のリアルタイムの位置と向き、ホームポイントの位置、飛行経路などを同時に確認できます。



 © 2024 DJI All Rights Reserved.

北に固定	マップ上で北が固定され、マップビューでは北は上を指しています。タップすると、「北に固定」から送信機の向きに切り替わり、送信機の向きが変わるとマップが回転します。
スマートスケール	+/-アイコンをタップすると、わずかにズームイン／ズームアウトできます。
姿勢インジケーターへ切り替え	タップすると、ミニマップから姿勢インジケーターに切り替わります。
閉じる	タップしてマップを最小化します。

- 姿勢インジケーター：画面の左下隅に姿勢インジケーターが表示されるため、カメラビュー、機体と送信機の相対的な位置と方向、ホームポイントの位置、機体の水平姿勢情報を同時に確認できます。姿勢インジケーターにより、機体または送信機が中央に表示されます。



機体を中央に配置



送信機を中央に配置

機体／送信機の中央配置へ切り替え	タップすると、姿勢インジケーターの中央に機体／送信機を配置するように、切り替えます。
機体の向き	機体の向きを示します。機体が姿勢インジケーターの中央に表示され、ユーザーが機体の向きを変更すると、姿勢インジケーター上の他のすべての要素が機体アイコンを中心に回転します。機体アイコンの矢印の向きは変わりません。
機体の水平姿勢	機体の水平姿勢情報（ピッチ、ロールを含む）を表示します。濃いシアンの領域は水平で、機体が所定の位置にホバリングしている場合は姿勢インジケーターの中央にあります。そうでない場合は、風により機体の姿勢が変化していることを示しています。慎重に飛行してください。機体の水平姿勢に応じて、濃いシアンの領域はリアルタイムに変化します。
視覚アシストへの切り替え	タップすると、高度インジケーターから視覚アシストビューに切り替わります。
閉じる	タップして姿勢インジケーターを最小化します。
ホームポイント	ホームポイントの位置。機体を手動で制御してホームに戻るには、まず機体の向きがホームポイントを向くように調整します。
送信機	点は送信機の位置を示し、点上の矢印は送信機の向きを示します。飛行中に送信機の向きを調整し、矢印が機体のアイコンの方向を向くようにして信号伝送を最適化します。

- 視覚アシスト：水平方向ビジョンシステムによる視覚アシストビューでは、水平速度の方向（前方、後方、左方、右方）を変更して飛行しながら障害物の監視ができるようになっています。

© 2024 DJI All Rights Reserved.



機体の水平速度	ラインの方向は現在の機体の水平方向を示し、ラインの長さは機体の水平速度を示します。
視覚アシストビューの方向	視覚アシストビューの方向を示します。タップしたまま長押しすると方向がロックされます。
ミニマップへ切り替え	タップすると視覚アシストビューからミニマップに切り替わります。
閉じる	タップすると視覚アシストビューが最小化します。
最大化	タップすると視覚アシストビューが最大化します。
ロック	視覚アシストビューの方向がロックされていることを示します。タップするとロックが解除されます。

19. 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RTHプロセスが起動し、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。

20. ウェイポイント飛行

：タップするとウェイポイント飛行の有効／無効を切り替えます。

21. 戻る

：タップするとホーム画面に戻ります。

画面のショートカット

ジンバル角度の調整

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。

フォーカス／スポット測光

フォーカスまたはスポット測光を有効にするには、画面上をタップしてください。フォーカスまたはスポット測光は、撮影モード、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：

- ボックスの横にある☼を上下にドラッグして、EV（露出値）を調整します。
- 露出のロックを行うには、ボックスを長押しします。露出のロック解除を行うには、画面をもう一度タップして長押しするか、画面の別の場所をタップします。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

設定

安全

- 飛行アシスタント

障害物回避アクション	障害物回避アクションを[迂回]または[ブレーキ]に設定すると、全方向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。
迂回オプション	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（ホーム帰還）：アドバンストRTH、自動RTH高度を設定したり、ホームポイントを更新したりできます。
- AR設定：ARホームポイント、AR RTHルート、AR機体シャドーの表示が可能となります。
- 飛行保護：飛行の最大高度と最大距離を設定できます。
- センサー：タップすると、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／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。
- GEO区域をロック解除：タップすると、GEO区域の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：この機能は、機体のインジケーターを点滅させたり、ビープ音を鳴らしたり、マップを使用したりして、機体の位置を見つけるのに役立ちます。
- 高度安全設定

信号ロスト	送信機信号が失われた時の機体の動作は、RTH／降下／ホバリングに設定できます。
プロペラ緊急停止	緊急時のみは、機体の衝突、予期しないモーターの停止、空中での機体のローリング、機体の操縦不能、急速な上昇／降下などの緊急事態において、飛行中にコンビネーション スティック コマンド (CSC)を2秒以上実行することでのみ、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CSCコマンドを実行すると、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。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

ビジョンポジショニングと障害物検知	ビジョンポジショニングと障害物検知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、全方向障害物検知は利用できず、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検知が無効になっている場合は、細心の注意が必要です。雲や霧の中を飛行している、または着陸中に障害物を検知した場合、ビジョンポジショニングと障害物検知は一時的に無効になることがあります。通常の飛行シナリオでは、ビジョンポジショニングと障害物検知を有効にしたままにしてください。機体を再起動した後、デフォルトでは、ビジョンポジショニングと障害物検知が有効になります。 ビジョンポジショニングと障害物検知は、手動で飛行している場合にのみ利用でき、RTH、自動着陸、インテリジェントフライトモードでは利用できません。

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（シングル撮影とノーマル動画モードでのみ使用可能）。
フォーカストラック設定	様々な種類のトラッキング対象に対する内部／外部サークルのトラッキング距離と高度の設定、機体が障害物を迂回するときの[カメラ動作]の選択、[地上付近を飛行]の有効／無効の設定、フォーカストラック設定のリセットができます。
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、ヨーのスムーズネス、ブレーキ感度、Expo、ジンバルの最大チルト制御速度、チルトのスムーズネスが含まれます。

⚠ ・ジョイスティックから指を放した際、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、ジンバルモードの設定、ジンバル キャリブレーションの実行およびジンバルの再センタリングや下方への移動を操作できます。
- 送信機設定：タップすると、カスタムボタン機能の設定、送信機キャリブレーション、操作スティックモードの切り替えなどを行えます。操作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について必ず理解しておいてください。
- 飛行チュートリアル：飛行チュートリアルを表示します。
- 機体との再ペアリング（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。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

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。

撮影モード	設定
静止画モード	フォーマット、アスペクト比、解像度
録画モード	カラー、コード フォーマット、動画の字幕
マスターショット	カラー、コード フォーマット、動画の字幕
クイックショット	カラー、コード フォーマット、動画の字幕[1]
ハイパーラプス	写真の種類、撮影フレーム
パノラマ	写真の種類

[1] 動画の字幕はアステロイドでは非対応です。

- 一般設定

ちらつき防止	有効にすると、電灯などの光源を含む環境での撮影時に、光源による映像のちらつきを軽減します。 プロモードでは、シャッター速度とISOが自動に設定されているときのみ、ちらつき防止は効果を発揮します。
ヒストグラム	有効にすると、画面上で露出が適切かどうかを確認できます。
ピーキングレベル	MFモードで有効にすると、フォーカスしている被写体の輪郭が赤線で強調されます。ピーキングレベルが高いほど輪郭の線が太くなります。
露出オーバー警告	有効にすると、露出オーバーの部分が対角線で表示されます。
グリッド線	対角線、九方格子、中心点などのグリッド線を有効にします。
ホワイトバランス	自動に設定するか、手動で色温度を調整します。
スタイル	動画のシャープネスとノイズ低減を調整します。動画撮影、マスターショット、クイックショットでのみ対応しています。

- ストレージ設定

保存場所	録画ファイルを機体のmicroSDカードまたは機体の内部ストレージに保存します。 DJI Mini 4 Proの内部ストレージは2 GBです。
フォルダー名のカスタム	変更すると、機体のストレージに新規フォルダーが自動的に作成され、今後作成されるファイルが保存されます。
ファイル名のカスタム	変更すると、機体ストレージで今後作成されるファイルに新しい名前が適用されます。
録画時のキャッシュ	有効にすると、動画の録画時に送信機のライブビューが送信機ストレージに保存されます。
最大動画キャッシュ容量	キャッシュの上限に達すると、最も古いキャッシュが自動的に削除されます。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

- カメラ設定のリセット：タップすると、カメラパラメーターをデフォルト設定に戻すことができます。

伝送

[ライブ配信プラットフォーム]を選択すると、カメラビューをリアルタイムで配信できます。また、伝送設定で、周波数帯域とチャンネルモードを設定できます。

詳細

デバイス名、Wi-Fi名、モデル、アプリのバージョン、機体ファームウェア、RCファームウェア、安全飛行データ、シリアル番号などの情報が表示されます。

[すべての設定をリセット]をタップして、カメラ、ジンバル、安全設定などをデフォルトにリセットします。

⚠
- DJI Flyアプリを起動する前に、端末を完全に充電してください。
- DJI Flyの使用中は、モバイルデータ通信を使用します。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、テキスト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プロンプト、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規制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機能を使用する前に、警告メッセージを読んで理解しておいてください。
  b. デフォルト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。
- このアプリは、操作をアシストするために設計されています。アプリに頼りすぎず、適切な裁量に基づいて機体を操作してください。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。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

付録

付録

仕様

機体	
離陸重量[1]	< 249 g
サイズ	折りたたんだ状態（プロペラなし）：148×94×64 mm 展開した状態（プロペラなし）：298×373×101 mm
最大上昇速度	5 m/s（Sモード） 5 m/s（Nモード） 3 m/s（Cモード）
最大下降速度	5 m/s（Sモード） 5 m/s（Nモード） 3 m/s（Cモード）
最大水平速度（海抜高度、無風状態）[2]	16 m/s（Sモード） 12 m/s（Nモード） 12 m/s（Cモード）
最大離陸高度[3]	DJI Mini 4 Pro インテリジェント フライトバッテリー使用時：4000 m DJI Mini 3 シリーズ インテリジェント フライトバッテリー Plus使用時：3000 m
最大飛行時間 [4]	34分（インテリジェント フライトバッテリー使用時） 45分（インテリジェント フライトバッテリー Plus使用時）
最大ホバリング時間 [5]	30分（インテリジェント フライトバッテリー使用時） 39分（インテリジェント フライトバッテリー Plus使用時）
最大飛行距離	18 km（インテリジェント フライトバッテリーを使用して、無風環境で海抜20 mの高度を40.7 km/hで飛行した時の測定値） 25 km（インテリジェント フライトバッテリー Plusを使用して、無風環境で海抜20 mの高度を44.3 km/hで飛行した時の測定値）
最大風圧抵抗	10.7 m/s
最大ピッチ角	35°
動作環境温度	-10℃～40℃
GNSS	GPS + Galileo + BeiDou
ホバリング精度範囲（無風または微風）	垂直： ±0.1 m（ビジョンポジショニング使用時） ±0.5 m（GNSSポジショニング使用時） 水平： ±0.1 m（ビジョンポジショニング使用時） ±0.5 m（GNSSポジショニング使用時）
内部ストレージ	2 GB
カメラ	
イメージセンサー	1/1.3インチCMOS、有効画素数：48 MP

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

レンズ	FOV: 82.1° 焦点距離：24 mm（35mm判換算） 絞り：f/1.7 フォーカス：1 m～∞
ISO感度	**動画** ノーマル、スローモーション： 100～6400（ノーマル） 100～1600 (D-Log M) 100～1600 (HLG) ナイト： 100～12800（ノーマル） **写真** 12 MP：100～6400 48 MP：100～3200
シャッター速度	12 MPの写真：1/16000～2秒（疑似長時間露光の場合は2.5～8秒） 48 MPの写真：1/8000～2秒
最大静止画サイズ	8064 × 6048
静止画モード	**シングル撮影：** 12 MPと48 MP **バースト撮影：** 12MP、3/5/7フレーム 48 MP、3フレーム **オート露出ブラケット(AEB)：** 12 MP、3/5/7フレーム（0.7EVステップ） 48 MP、3フレーム（0.7EVステップ） **タイマー：** 12 MP、2/3/5/7/10/15/20/30/60秒 48 MP、5/7/10/15/20/30/60秒
写真フォーマット	JPEG／DNG(RAW)
動画解像度	H.264 / H.265 ** 4K：3840×2160@24/25/30/48/50/60/100*fps フルHD：1920×1080@24/25/30/48/50/60/100*/200*fps * 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。 **4K/100fpsの解像度とHLG/D-Log MカラーモードはH.265コーデックのみに対応しています。
動画フォーマット	MP4 (MPEG-4 AVC/H.264、HEVC/H.265)
最大動画ビットレート	H.264 / H.265：150 Mbps
対応ファイルシステム	exFAT
カラーモードとサンプリング方式	**ノーマル：** 8-bit 4:2:0 (H.264/H.265) **HLG/D-Log M：** 10-bit 4:2:0 (H.265)

© 2024 DJI All Rights Reserved.

デジタルズーム	12MP 写真：1〜3倍 4K：1〜3倍 フルHD：1〜4倍
ジンバル	
安定化機構	3軸メカニカルジンバル（チルト、ロール、パン）
機械的可動範囲	チルト：-135°〜80° ロール：-135°〜45° パン：-30°〜30°
操作可能範囲	チルト：-90°〜60° ロール：-90°または0°
最大制御速度（チルト）	100°/s
角度ぶれ範囲	±0.01°
検知	
検知タイプ	全方向デュアルビジョンシステムを使用し、機体底部にある3D赤外線検知システムは補助的に使用
前方	測定範囲：0.5〜18 m 検知範囲：0.5〜200 m 有効検知速度：飛行速度 ≤ 12 m/s FOV：水平 90°、垂直 72°
後方	測定範囲：0.5〜15 m 有効検知速度：飛行速度 ≤ 12 m/s FOV：水平 90°、垂直 72°
側方	測定範囲：0.5〜12 m 有効検知速度：飛行速度 ≤ 12 m/s FOV：水平 90°、垂直 72°
上方	測定範囲：0.5〜15 m 有効検知速度：飛行速度 ≤ 5 m/s FOV: 前後72°、左右90°
下方	測定範囲：0.3〜12 m 有効検知速度：飛行速度 ≤ 5 m/s FOV: 前後106°、左右90°
動作環境	前方、後方、左方、右方、上方： 地表の模様が識別可能で適切な明るさのある状態（15ルクス超） 下方： 拡散反射表面 (>20%)の識別可能な模様のある地表（例：壁、木、人）で、適切な明るさのある状態（15ルクス超）
3D赤外線センサー	測定範囲：0.1〜8 m（反射率 > 10%） FOV：前後60°、左右60°
映像伝送	
映像伝送システム	O4

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

ライブビュー品質	送信機： 最大1080p/60fps（機体が写真モードまたは動画モードで飛行しているときに使用可能） 最大1080p/30fps（機体が動画モードで飛行しているときに使用可能） 最大1080p/24fps（機体が地上でスタンバイモードのときに使用可能）
動作周波数[6]	2.4000～2.4835 GHz、5.170～5.250 GHz、5.725～5.850 GHz（日本国内では、 2.4GHz帯のみ使用可能）
伝送電力 (EIRP)	2.4 GHz：<33 dBm (FCC)、<20 dBm (CE/SRRC/MIC（日本）) 5.1 GHz：<23 dBm (CE) 5.8 GHz：<33 dBm (FCC)、<14 dBm (CE)、<30 dBm (SRRC)
最大伝送距離（障害物、電波干渉のない場合）[7]	20 km (FCC)、10 km (CE/SRRC/MIC（日本）)
最大伝送距離（障害物がなく、電波干渉がある場合）[8]	強い干渉（都市部の景観）：約1.5～4 km 中程度の干渉（郊外の景観）：約4～10 km 弱い干渉（郊外／海辺）：約10～20 km
最大伝送距離（障害物があり、電波干渉がある場合）[9]	弱い干渉と建物などの障害物がある場合：約0～0.5 km 弱い干渉と木々などの障害物がある場合：約0.5～3 km
最大ダウンロード速度	**O4：** 10 MB/s（DJI RC-N2使用時） 10 MB/s（DJI RC 2使用時） **Wi-Fi 5：30 MB/s*** * 2.4GHzと5.8GHzの両方の周波数帯の使用が認められた国／地域で、内部ストレージに保存された映像を使用して、少し電波干渉のあるラボ環境下で測定。ダウンロード速度は、実際の状況によって変わる場合があります。
最低遅延[10]	機体 + 送信機：約120 ms
アンテナ	アンテナ×4、2T4R
ストレージ	
推奨microSDカード	SanDisk Extreme PRO 32GB V30 U3 A1 microSDHC Lexar 1066x 64GB V30 U3 A2 microSDXC Lexar 1066x 128GB V30 U3 A2 microSDXC Lexar 1066x 256GB V30 U3 A2 microSDXC Lexar 1066x 512GB V30 U3 A2 microSDXC Kingston Canvas GO! Plus 64GB V30 U3 A2 microSDXC Kingston Canvas GO! Plus 128GB V30 U3 A2 microSDXC Kingston Canvas React Plus 64GB V90 U3 A1 microSDXC Kingston Canvas React Plus 128GB V90 U3 A1 microSDXC Kingston Canvas React Plus 256GB V90 U3 A1 microSDXC Samsung EVO Plus 512GB V30 U3 A2 microSDXC
インテリジェント フライトバッテリー	
対応バッテリー	DJI Mini 4 Pro インテリジェント フライトバッテリー DJI Mini 3 シリーズ インテリジェント フライトバッテリー Plus

© 2024 DJI All Rights Reserved.

容量	インテリジェント フライトバッテリー：2590 mAh インテリジェント フライトバッテリー Plus：3850 mAh
重量	インテリジェント フライトバッテリー：約77.9 g インテリジェント フライトバッテリー Plus：約121 g
公称電圧	インテリジェント フライトバッテリー：7.32 V インテリジェント フライトバッテリー Plus：7.38 V
最大充電電圧	インテリジェント フライトバッテリー：8.6 V インテリジェント フライトバッテリー Plus：8.5 V
種類	Li-ion
材料	LiNiMnCoO2
電力量	インテリジェント フライトバッテリー：18.96 Wh インテリジェント フライトバッテリー Plus：28.4 Wh
充電温度範囲	5℃～40℃
充電時間	**インテリジェント フライトバッテリー：** 70分（DJI 30W USB-C充電器を使用し、バッテリーが機体に取り付けられている状態） 58分（DJI 30W USB-C充電器を使用し、バッテリーを2WAY 充電ハブに挿入している状態） **インテリジェント フライトバッテリー Plus：** 101分（DJI 30W USB-C充電器を使用し、バッテリーが機体に取り付けられている状態） 78分（DJI 30W USB-C充電器を使用し、バッテリーを2WAY 充電ハブに挿入している状態）
充電器	
推奨充電器	DJI 30W USB-C充電器またはその他USB PD規格対応充電器 (30 W)* * 機体に取り付けられている状態のバッテリーを充電する、もしくは2WAY 充電ハブに挿入している状態のバッテリーを充電する場合、最大充電電力は30 Wです。
充電ハブ	
入力	5 V、3 A 9 V、3 A 12 V、3 A
出力	USB-A：最大電圧：5 V、最大電流：2 A
互換性	DJI Mini 4 Pro インテリジェント フライトバッテリー DJI Mini 3 シリーズ インテリジェント フライトバッテリー／インテリジェント フライトバッテリー Plus
DJI RC 2 送信機（モデル：RC331）	
最大駆動時間	3時間
動作環境温度	-10℃～40℃
充電温度範囲	5℃～40℃
充電時間	1.5時間

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

充電タイプ	最大9 V/3 Aの充電に対応
バッテリー容量	22.32 Wh (3.6 V、3100 mAh × 2)
バッテリータイプ	18650 Li-ion
材料	LiNiMnCoO2
GNSS	GPS + Galileo + BeiDou
内部ストレージ容量	32 GB + 拡張ストレージ（microSDカードを使用）
対応SDカード	UHS-I スピードクラス3以上のmicroSDカード
画面の明るさ	700ニト
画面解像度	1920×1080
画面サイズ	5.5インチ
画面フレームレート	60 fps
タッチ画面操作	10ポイントのマルチタッチ対応
サイズ	操作スティック 未装着時：168.4×132.5×46.2 mm 操作スティック 装着時：168.4×132.5×62.7 mm
重量	約420 g
映像伝送	
アンテナ	アンテナ×4、2T4R
動作周波数[6]	2.4000～2.4835 GHz、5.170～5.250 GHz、5.725～5.850 GHz（日本国内では、2.4GHz帯のみ使用可能）
伝送電力 (EIRP)	2.4 GHz：<33 dBm (FCC)、<20 dBm (CE/SRRC/MIC（日本）) 5.1 GHz：<23 dBm (CE) 5.8 GHz：<33 dBm (FCC)、<14 dBm (CE)、<30 dBm (SRRC)
Wi-Fi	
プロトコル	802.11 a/b/g/n/ac/ax
動作周波数[6]	2.4000～2.4835 GHz、5.150～5.250 GHz、5.725～5.850 GHz（日本国内では、5.8 GHz帯は使用不可）
伝送電力 (EIRP)	2.4 GHz：<26 dBm (FCC)、<20 dBm (CE/SRRC/MIC（日本）) 5.1 GHz：<23 dBm (FCC/CE/SRRC/MIC（日本）) 5.8 GHz：<23 dBm (FCC/SRRC)、<14 dBm (CE)
Bluetooth	
プロトコル	Bluetooth 5.2
動作周波数	2.4000～2.4835 GHz
伝送電力 (EIRP)	<10 dBm
DJI RC-N2 送信機（モデル：RC151）	
最大駆動時間	モバイル端末を1台も充電していない場合：6時間 モバイル端末を1台充電している場合：3.5時間
対応モバイル端末 最大サイズ	180×86×10 mm
動作環境温度	-10℃～40℃
充電温度範囲	5℃～40℃

© 2024 DJI All Rights Reserved.

充電時間	2.5時間
充電タイプ	5V/2Aの充電器の使用をお勧めします。
バッテリー容量	18.72 Wh (3.6 V、2600 mAh × 2)
バッテリータイプ	18650 Li-ion
サイズ	104.22×149.95×45.25 mm
重量	375 g
対応モバイル端末ポートの種類	Lightning、USB-C、Micro-USB * Micro-USBポートのモバイル端末を使用する場合、別売のDJI RC-N1 RCケーブル（標準タイプMicro USBコネクター）が必要です。
映像伝送	
動作周波数[6]	2.4000〜2.4835 GHz、5.170〜5.250 GHz、5.725〜5.850 GHz（日本国内では、2.4GHz帯のみ使用可能）
伝送電力 (EIRP)	2.4 GHz：<33 dBm (FCC)、<20 dBm (CE/SRRC/MIC（日本）) 5.1 GHz：<23 dBm (CE) 5.8 GHz：<33 dBm (FCC)、<14 dBm (CE)、<30 dBm (SRRC)

[1] 標準機体重量（インテリジェント フライトバッテリー、プロペラ、microSDカードを含む）。実際の製品重量は、バッチ材料や外的要因により多少異なる場合があります。一部の国と地域では、登録は不要です。ご使用の前に、現地の法律および規制を常にご確認ください。インテリジェント フライトバッテリー Plus（別売。一部の国では使用不可）を使用する場合、機体は249 gより重くなります。飛行前に、現地の法律および規制を常に確認し、順守してください。

[2] 水平方向の最大飛行速度は、現地の規制によって異なります。飛行中は、現地の法律および規制を常に順守してください。

[3] 機体の重量が増えると、飛行時の推進性能に影響します。機体がインテリジェント フライトバッテリー Plusを使用するときは、十分な推進力が得られるように、プロペラガードやサードパーティ製アクセサリーのようなペイロードを追加して取り付けないでください。

[4] 管理された試験環境下で測定。具体的な試験条件：海抜20 mの無風のラボ環境下で、写真モードオン（飛行中に写真撮影操作なし）、障害物回避アクションがオフの状態で、バッテリーが100%から0%になるまで、定速21.6 km/hで前方に飛行。実際の値は、周辺環境、実際の使用方法、ファームウェアのバージョンによって、異なる場合があります。

[5] 管理された試験環境下で測定。具体的な試験条件：海抜20 mの無風のラボ環境下で、写真モードオン（飛行中に写真撮影操作なし）、障害物回避アクションがオフの状態で、バッテリーが100%から0%になるまでホバリング。実際の値は、周辺環境、実際の使用方法、ファームウェアのバージョンによって、異なる場合があります。

[6] 一部の国や地域では、5.8 GHzや5.1 GHzの周波数の使用が禁止されている場合があり、また、5.1 GHz周波数が屋内での使用に限り許可されている場合もあります。詳しくは、現地の法律および規制を確認してください。

[7] 電波干渉および障害物のない屋外環境での測定値です。上記のデータは、各基準下での復路のない片道飛行で最も遠い通信範囲を示しています。飛行中は、常にDJI FlyアプリのRTHに関するリマインダーに注意してください。

[8] FCCに準拠し、障害物がなく、一般的な干渉の環境下で測定。このデータはあくまで参照用の値であり、実際の伝送距離を保証するものではありません。

[9] FCCに準拠し、障害物がある一般的な弱い干渉の環境下で測定。このデータはあくまで参照用の値であり、実際の伝送距離を保証するものではありません。

[10] 実際の環境条件およびモバイル端末に依存します。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

⚠
- 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。
  a. 機体が動いている時、または強風により機体が不安定な状態の時。
  b. ホワイトバランスがマニュアルモードに設定されている時。
  c. カメラが自動モードで、EV設定が手動で調整されている時。
  d. カメラが自動モードで、AEロックがオンの時。
  e. カメラがProモードの時。
- DJI Mini 4 Proには内蔵ファンがなく、これにより機体重量を効果的に抑え、バッテリー駆動時間を伸ばしています。一方、飛行中、プロペラにより発生した風を利用して放熱することで、確実に放熱がなされて過熱防止できます。DJI Mini 4 Proが長時間スタンバイモードになっているときは、ドローンの温度が継続的に上昇する場合があります。機体には温度制御システムが内蔵され、スタンバイモードで機体は現在の温度に基づいて優れた判断をすることで、温度をより効率よく低下させることができます。DJI Mini 4 Proには省エネモードが追加されています。機体の温度がある特定の温度まで上昇すると、機体は省エネモードに入ります。機体の温度が上昇し続けると、過熱防止のため機体の電源がオフになります。

  機体が省エネモードであるかどうかは、機体のシステム ステータスバーのプロンプトで確認できます。以下の方法でこのモードを終了します。

  a. DJI Flyで[設定]をタップし、プロンプトに従って省エネモードを終了します。
  b. 送信機からモーターを起動させて、省エネモードを終了します。

  省エネモードでは、写真撮影と動画撮影のみが可能で、設定や飛行に関する機能は使用できません。DJI Flyのプロンプトに従って操縦してください。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

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/mini-4-pro/faq

ファームウェア更新

機体と送信機の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上の指示に従います。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

機体と送信機のファームウェアを個別に更新するには、DJI Assistant 2（一般向けドローン用）を使用します。

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。
6. 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。
- 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 20% 以上あることを確認してください。
- 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。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

強化伝送

以下のリンクをクリックするか、または QR コードをスキャンして、取り付け方法と使用方法に関するチュートリアルビデオを見ることをお勧めします。

https://s.dji.com/m4p-enhanced-trans

強化伝送は、OcuSync 動画伝送技術を 4G ネットワークに統合します。OcuSync 動画伝送が遮断されている場合、干渉が発生している場合、または長距離で使用されている場合、4G 接続によって、機体の制御を維持することができます。

⚠
- 強化伝送は一部の国・地域でのみご利用いただけます。
- DJI セルラードングル 2 および関連サービスは、一部の国・地域でのみご利用いただけます。現地の法令と DJI セルラードングルのサービス規約を遵守してください。

取り付け要件は、以下のとおりです：

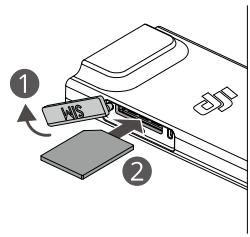
- 機体には DJI セルラードングル 2 を取り付ける必要があり、事前にナノ SIM カードをドングルに取り付けておく必要があります。DJI セルラードングル 2 とナノ SIM カードは別売りであり、両方を別途購入する必要があります。
- DJI RC 2 送信機は、Wi-Fi ホットスポットに接続して強化伝送を使用できます。
- DJI RC-N2 送信機は、モバイルデバイスの 4G ネットワークを利用して、強化伝送を行います。

強化伝送は、データを消費します。伝送が完全に 4G ネットワークに切り替わった場合、30 分の飛行で機体と送信機がそれぞれ約 1 GB のデータを消費します。この値はあくまで参考用です。実際のデータ使用量を参照してください。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

ナノ SIM カードの取り付け

ドングルの SIM カードスロットカバーを開き、図と同じ方向でナノ SIM カードをスロットに挿入して、カバーを閉じます。

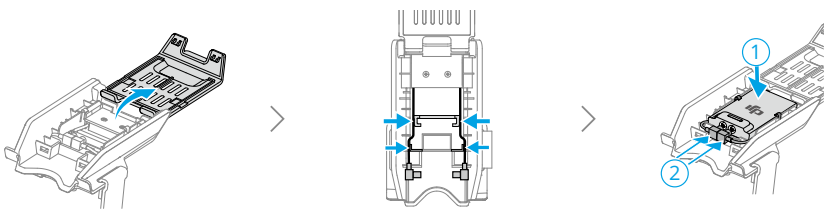


⚠
- 4G ネットワークに対応したナノ SIM カードを、現地の携帯電話会社から公式ルートで購入することを強くお勧めします。
- IoT の SIM カードを使用しないでください。IoT の SIM カードを使用した場合、動画伝送の品質が著しく損なわれます。
- 仮想移動体通信事業者が提供する SIM カードは使用しないでください。インターネットに接続できなくなる可能性があります。
- SIM カードを自分で切断しないでください。自分で切断すると、SIM カードが損傷したり、端や角が粗くなり、SIM カードを正しく挿入または取り外しできなくなる可能性があります。
- SIM カードにパスワード（PIN コード）が設定されている場合は、必ず SIM カードを携帯電話に挿入し、PIN コードの設定を解除してください。PIN コードの設定を解除しないと、インターネットに接続できなくなります。

- カバーを開け、ナノ SIM カードを押して取り出します。

DJI セルラードングル 2 の機体への取り付け

1. DJI セルラードングル 2 取り付けキット（DJI Mini 4 Pro 用）を用意し、ブラケットのカバーを開きます。
2. 2 本のアンテナを取り付けブラケットの両側に配置します。
3. ドングルの DJI ロゴが上を向いていることを確認し、ドングルを押し下げて、ブラケットに収まっていることを確認します。2 つの金属製アンテナコネクターをドングルに接続します。

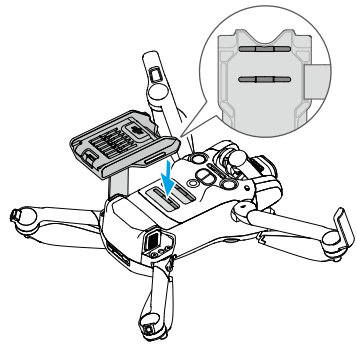


 © 2024 DJI All Rights Reserved.

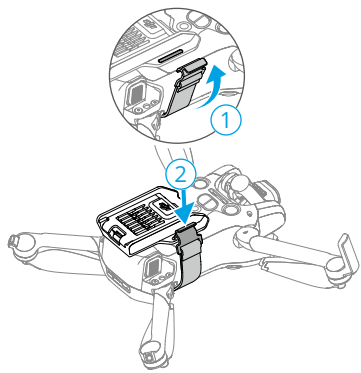
4. カバーを閉じて、カチッという音がしてカバーがしっかりと閉じられるまで、カバーを押し下げます。



5. すべてのフレームアームが展開されていることを確認し、機体を裏返します。ブラケットの背面にある 4 つの突起を、機体の底面にある 4 つのくぼみに合わせ、押し込みます。

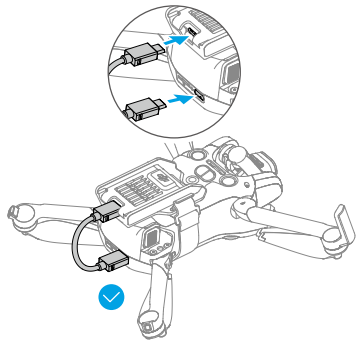


6. ストラップを機体の後ろ側に引っ張り、フックをフックループに差し込んでしっかりと固定します。



© 2024 DJI All Rights Reserved.

7. 接続ケーブルの一端をドングルの USB-C ポートに接続し、もう一端を機体の USB-C ポートに接続します。



- DJI セルラードングル 2 を取り外す必要がある場合は、取り付け手順を逆の順序で行ってください。注：アンテナを取り外すときは、黒いアンテナケーブルではなく、金属製のアンテナコネクターを持ってください。

- 取り付ける前に、ドングルのプラスチック保護フィルムを取り除いてください。
- アンテナを無理に引っ張らないでください。無理に引っ張ると、アンテナが破損する恐れがあります。

強化伝送の使用

1. 機体と送信機の電源を入れ、正常に接続されていることを確認します。
2. DJI RC 2 送信機を使用する場合は、送信機を Wi-Fi ホットスポットに接続します。DJI RC-N2 送信機を使用する場合は、モバイルデバイスが 4G ネットワークに接続されていることを確認してください。
3. DJI Fly のカメラビューに入り、次のいずれかの方法で強化伝送をオンにします。
   - 4G 信号アイコン4Gをタップし、強化伝送を有効にします。
   - システム設定に入り、伝送ページで強化伝送をオンにします。

- 強化伝送を有効にした後は、動画伝送の信号強度に注意を払ってください。慎重に飛行してください。動画伝送信号アイコンをタップすると、現在の送信機の動画伝送と 4G 動画伝送の信号強度がポップアップボックスに表示されます。

強化伝送を利用するには、強化伝送サービスをご購入いただく必要があります。ドングルには、1 年間の強化伝送サービスの無料サブスクリプションが付属しています。初回利用から 1 年が経過すると、強化伝送サービスのご利用には更新料が必要となります。サービスが有効になっているかどうか確認するには、DJI Fly のホーム画面に入り、[プロフィール] > [機器管理] > [お持ちのアクセサリー] をタップします。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

セキュリティ戦略

安全な飛行を考慮し、強化伝送は OcuSync 動画伝送が有効な場合にのみ有効にすることができます。飛行中に OcuSync リンクが切断された場合、強化伝送を無効にすることはできません。

4G のみの伝送シナリオでは、送信機または DJI Fly を再起動すると、フェールセーフ RTH になります。OcuSync リンクが再接続される前に、4G 動画伝送を復元することはできません。

4G のみの伝送シナリオでは、機体の着陸後に離陸カウントダウンが開始されます。カウントダウンが終了する前に機体が離陸しなかった場合、OcuSync リンクが復元するまで離陸は許可されません。

送信機使用上の注意

DJI RC 2 送信機をモバイルデバイスの Wi-Fi ホットスポットに接続して強化伝送を使用する場合は、モバイルデバイスのホットスポットの周波数帯域を 2.4G に設定し、ネットワークモードを 4G に設定することで、画像伝送のエクスペリエンスが向上します。同じモバイルデバイスで着信電話に応答したり、複数のデバイスを同じホットスポットに接続したりすることはお勧めしません。

DJI RC-N2 送信機を使用する場合、強化伝送は携帯電話の 4G ネットワークを利用します。干渉を低減し、動画伝送の遅延を回避し、より優れた安定性を実現するために、強化伝送を使用している間は、モバイルデバイスの Wi-Fi をオフにすることをお勧めします。

Android/iOS システムの特定の制限により、着信があった場合、DJI Fly アプリがバックグラウンドで 4G ネットワークを使用することが制限され、強化伝送が利用できなくなる可能性があります。この時、OcuSync リンクが切断されると、フェールセーフ RTH になります。

4G ネットワーク要件

クリアでスムーズな動画伝送を確保するには、4G ネットワークの速度が 5 Mbps 以上であることを確認してください。

4G ネットワークの伝送速度は、現在位置における機体の 4G 信号強度と、対応する基地局のネットワーク混雑度によって決定されます。実際の伝送エクスペリエンスは、ローカル 4G ネットワークの信号状態と密接に関係しています。4G ネットワークの信号状態には、機体と送信機の両側が含まれ、その速度はさまざまです。機体または送信機のネットワーク信号が弱い、信号がない、またはビジー状態の場合、4G 伝送の体感速度が低下し、映像伝送のフリーズ、コントロールの応答遅れ、動画伝送の喪失、またはコントロールの喪失につながる可能性があります。

そのため、強化伝送を使用する場合は、次の点に注意してください。

1. より良い伝送エクスペリエンスを確保するために、アプリに表示される 4G ネットワーク信号がフルに近い場所で送信機と機体を使用するようにしてください。
2. OcuSync 信号が切断された場合、機体が 4G ネットワークに完全に依存しているときは、動画伝送に遅れや途切れが発生する可能性があります。慎重に飛行してください。
3. OcuSync 動画伝送信号が不良、または切断されている場合、飛行中に適切な高度を維持するようにしてください。開けた場所では、良好な 4G 信号を確保するために、飛行高度を 120 メートル以下に保つようにしてください。
4. 高層ビルが立ち並ぶ都市部での飛行では、適切な RTH 高度（最も高いビルよりも高い高度）を設定してください。
5. 高層ビルが立ち並ぶ飛行制限区域を飛行する場合は、必ず APAS を有効にしてください。慎重に飛行してください。
6. DJI Fly が 4G 動画伝送信号が弱いと表示した場合。慎重に飛行してください。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

フライト後チェックリスト

- 機体、送信機、ジンバルカメラ、インテリジェント フライトバッテリー、プロペラが良好な状態であることを、必ず目視で確認してください。損傷が見られる場合は、DJI サポートにお問い合わせください。
- 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。
- 機体を輸送する前に、適切に保管してください。

メンテナンスについての指示

子供や動物への深刻な傷害を避けるために、次の規則を守ってください。

1. ケーブルやストラップなどの小さい部品は、飲み込むと危険です。すべての部品を子供やペットの手の届かない場所に保管してください。
2. 内蔵の LiPo バッテリーが過熱しないように、インテリジェント フライトバッテリーと送信機は直射日光の当たらない涼しく乾燥した場所に保管してください。3 ヵ月以上の期間にわたって保管する場合は、22℃～ 28℃の保管環境温度を推奨します。温度が -10℃～ 45℃の範囲の環境以外では保管しないでください。
3. カメラを水などの液体に接触させたり、浸したりしないでください。万が一濡れた場合は、柔らかく吸収性の高い布で拭いて、乾かしてください。落下し浸水した機体の電源を入れると、構成部品が完全に損傷する恐れがあります。アルコール／ベンジン／シンナーなどの可燃性物質を含む物質を用いて、カメラを清掃したりメンテナンスしたりしないでください。湿気や埃の多い場所にカメラを保管しないでください。
4. 本製品をバージョン 3.0 より古い USB インターフェースに接続しないでください。本製品を「Power USB」や類似のデバイスに接続しないでください。
5. 墜落や深刻な衝撃を受けた場合は、機体の各部を確認してください。問題やご質問がある場合は、DJI 正規代理店にご相談ください。
6. バッテリー残量インジケーターを定期的に確認して、現在のバッテリー残量とバッテリー寿命全体を確認してください。バッテリーの定格は 200 充電サイクルです。この回数を超える使用は、推奨されていません。
7. 電源オフ時には、必ずアームを折りたたんだ状態で機体を輸送するようにしてください。
8. 電源オフ時には、必ずアンテナを折りたたんだ状態で送信機を輸送するようにしてください。
9. 長期間保管すると、バッテリーはスリープモードに入ります。スリープモードを終了するには、バッテリーを充電してください。
10. 露光時間を長くする必要のある場合、ND フィルターを使用してください。ND フィルターの取り付け方法については、製品情報を参照してください。
11. 機体、送信機、バッテリー、充電器は乾いた環境で保管してください。
12. 機体を整備する前に、バッテリーを取り外してください（清掃、またはプロペラの取り付けや取り外しなど）。機体やプロペラに泥や埃が付いている場合、必ず柔らかい布で清掃して取り除いてください。濡れた布やアルコール分を含んだ洗浄剤を使用して、機体を清掃しないでください。液体が機体のハウジングに侵入し、短絡や電子部品破損の原因となります。
13. プロペラの交換や点検時にはバッテリーの電源を切ってください。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

トラブルシューティングの手順

1. 初回飛行前に、バッテリーを使用できませんが、なぜでしょうか？
   初回飛行前にバッテリーを充電し、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は、DJI サポートにお問い合わせください。
3. 動作しません
   インテリジェント フライトバッテリーと送信機が、充電によりアクティベーションされているかどうかを確認してください。問題が解決しない場合は、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が供給されているかどうかを確認してください。電源が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は、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設定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、機体が何らかの危険を検知すると、DJI Flyアプリに警告プロンプトが表示されます。以下のような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。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

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、バッテリーを直ちに廃棄してください。

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。

FAA 認定リモート ID コンプライアンス情報

この無人航空機システムには、14 CFR Part 89 の要件を満たすリモート ID システムが装備されています。リモート ID システムは、インテリジェント フライトバッテリー Plus を使用している場合にのみ有効になることに注意してください。

- 離陸から電源オフまで、機体はリモート ID メッセージを自動で配信します。外部デバイス（携帯電話やタブレットなど）を、GNSS システムが統合されていない DJI モバイルデバイスに位置情報ソースとして接続する必要があります。また、DJI Fly などの DJI 飛行制御アプリをフォアグラウンドで実行し、常に DJI 飛行制御アプリが正確な位置情報を取得できるようにする必要があります。接続された外部デバイスは、少なくとも次のいずれかでなければなりません。

  1) 位置情報サービスに GPS with SBAS (WAAS) を使用する FCC 認定のパーソナルワイヤレスデバイス、または

  2) GNSS が統合されている FCC 認定のパーソナルワイヤレスデバイス。

  また、外部デバイスは、報告した位置とオペレーターの位置との相関関係に干渉を与えないように操作する必要があります。
- 機体は、離陸前にリモート ID システムのフライト前セルフテスト (PFST) を自動的に開始し、PFST に合格しない限り離陸はできません。リモート ID システムの PFST の結果は、DJI Fly アプリなどの DJI 飛行制御アプリまたは DJI 製のゴーグルで確認できます。
- 機体は飛行前から電源オフまで、リモート ID システムの機能を監視します。リモート ID システムが誤動作または故障した場合は、DJI Fly アプリなどの DJI 飛行制御アプリまたは DJI 製のゴーグルにアラームが表示されます。
- インテリジェント フライトバッテリーを使用している機体は、リモート ID システムを有効にしません。
- 機体の登録やリモート ID の要件については、FAA の公式ウェブサイトをご覧ください。

脚注

[1] DJI RC-N2、DJI Goggles 2 など、GNSS システムが統合されていない DJI モバイル端末。

[2] PFST の合格基準は、リモート ID に必要なデータソースのハードウェアとソフトウェア、およびリモート ID システムの無線送信機が正常に機能していることです。

 © 2024 DJI All Rights Reserved.

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。

© 2024 DJI All Rights Reserved.

お問い合わせはコチラ

連絡先
DJI サポート

本内容は変更されることがあります。

https://www.dji.com/mini-4-pro/downloads

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**

DJIは、DJIの商標です。
Copyright © 2024 DJI All Rights Reserved.