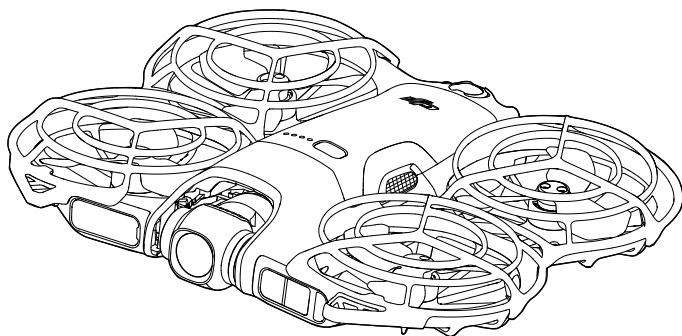


dji NEO 2

ユーザーマニュアル

v1.2 2025.12





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

キーワードの検索

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

任意のトピックに移動

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

本書を印刷する

本書は高解像度印刷に対応しています。

本マニュアルの使用方法

凡例

△重要

💡ヒントとコツ

📖参考

ご使用前にお読みください

DJI™は、チュートリアルビデオと次のドキュメントをご用意しています。

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

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

チュートリアルビデオ

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



<https://www.dji.com/neo-2/video>

DJI Fly アプリのダウンロード

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



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

DJI Assistant 2 のダウンロード

DJI Assistant™ 2（一般向けドローン用）のダウンロード先：

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

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

目次

本マニュアルの使用方法	3
凡例	3
ご使用前にお読みください	3
チュートリアルビデオ	3
DJI Fly アプリのダウンロード	3
DJI Assistant 2 のダウンロード	4
1 製品の特徴	10
1.1 初めのご使用にあたって	10
機体の準備	10
DJI RC-N3 の準備	11
DJI Goggles N3 および DJI RC Motion 3 の準備	12
ゴーグルの電源を入れる	12
ゴーグルの装着	13
DJI RC Motion 3 の準備	14
アクティベーション	14
ファームウェアの更新	15
準備中 DJI Neo 2 デジタルトランシーバー	15
1.2 概要	17
機体	17
DJI RC-N3 送信機	18
DJI Goggles N3	18
DJI RC Motion 3	19
2 飛行の安全性	21
2.1 飛行制限	21
GEO (Geospatial Environment Online) システム	21
飛行制限	21
飛行高度と距離制限	21
GEO 区域	23
GEO 区域のロック解除	23
2.2 飛行環境の条件	23
2.3 責任ある機体操作	24
2.4 フライト前チェックリスト	25
3 飛行操作	28
3.1 手のひら制御	28
注記	28
モードを切り替え、設定を調整する	30

	手のひら離陸と自動スナップ	31
	ジェスチャー操作	32
	手のひらに戻す	34
3.2	モバイルアプリでのコントロール	36
	注記	36
	DJI Neo 2 の接続	37
	音声操作	37
	ウォッチ操作	38
3.3	RC 制御	38
	自動離陸	38
	自動着陸	38
	モーターの始動/停止	39
	モーターの始動	39
	モーターの停止	39
	飛行中のモーター停止	39
	機体の制御	40
	離陸/着陸手順	41
	インテリジェントフライトモード	42
	フォーカストラック	42
	クイックショット	45
	クルーズ制御	46
	アプリでの音声録音	46
3.4	没入型モーションコントロール	46
	飛行の基本	47
	離陸、制動、着陸	48
	前方と後方への飛行	49
	機体の向き調整	50
	機体を斜めに傾けて上昇または下降させる	51
	ジンバルとカメラの操作	52
	ヘッドトラッキング	52
	簡単 ACRO	53
	スライド	55
	180°ドリフト	55
	フリップ	55
3.5	録画に関する提案とヒント	56
4	機体	58
4.1	フライトモード	58
4.2	機体ステータスインジケータ	59
4.3	RTH (ホーム帰還)	60
	注記	61

アドバンスド RTH	62
発動方法	62
RTH 手順	64
RTH 設定	64
着陸保護	66
4.4 検知システム	67
注記	68
4.5 高度操縦支援システム (APAS)	69
注記	70
着陸保護	70
4.6 プロペラとプロペラガード	71
取り外し、取り付け	71
注記	75
4.7 インテリジェント フライトバッテリー	77
注記	77
バッテリーの取り付け/取り外し	78
バッテリーの使用	78
バッテリーの充電	79
充電器の使用	80
充電ハブの使用	80
バッテリー保護メカニズム	83
4.8 ジンバル&カメラ	83
ジンバルに関する注記	83
ジンバル角度	84
ジンバル操作モード	84
カメラに関する注記	85
4.9 写真と動画の保存とエクスポート	85
収納	85
エクスポート	85
4.10 クイック転送	85
5 DJI RC-N3	88
5.1 操作	88
電源のオン/オフ	88
バッテリーの充電	88
ジンバルとカメラの操作	88
フライトモードスイッチ	89
飛行一時停止/RTH ボタン	89
カスタムボタン	89
5.2 バッテリー残量 LED	90
5.3 送信機のアラート	90

5.4	最適な伝送範囲	90
5.5	送信機のリンク	91
6	付録	93
6.1	仕様	93
6.2	互換性	93
6.3	ファームウェア更新	93
6.4	フライトレコーダー	94
6.5	アフターサービス情報	94

製品の特徴

1 製品の特徴

1.1 初めてのご使用にあたって

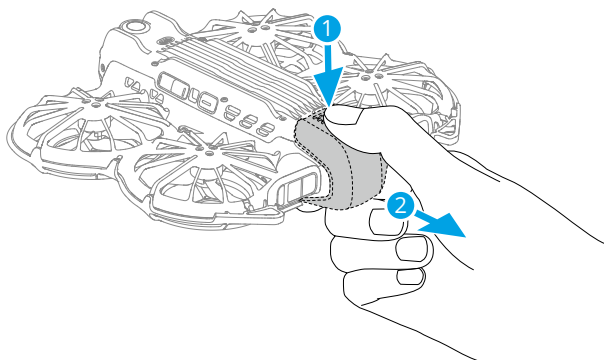
リンクをクリックするか、QR コードをスキャンしてチュートリアルビデオを視聴してください。



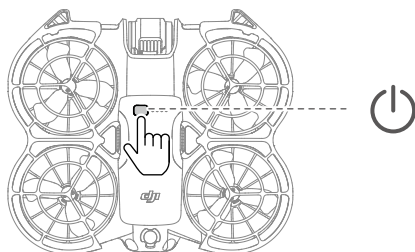
<https://www.dji.com/neo-2/video>

機体の準備

カメラからジンバル プロテクターを取り外します。



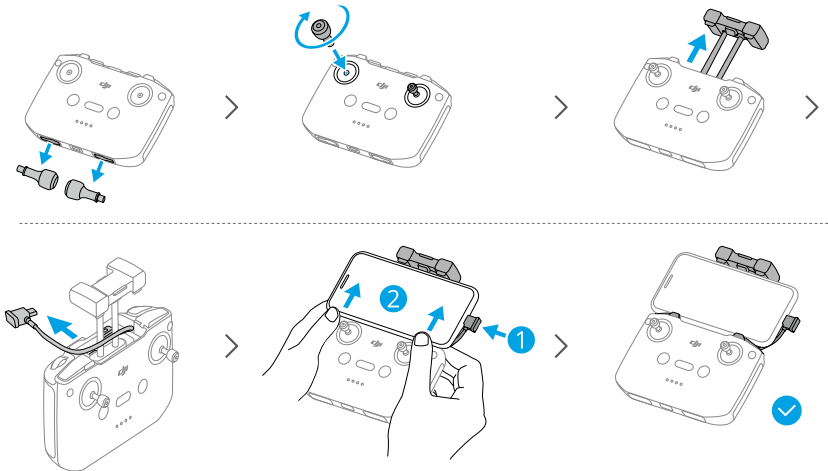
電源ボタンを1回押した後、長押しすると、DJI Neo 2の電源が入ります。



- ⚠️ • インテリジェント フライトバッテリーを充電するには、DJI 充電器を使用することをお勧めします。詳細は、DJI 公式サイトをご覧ください。
- 機体の電源を入れる前に、必ずジンバル 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。それ以外の場合は、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 プロテクターを取り付けておくことをお勧めします。

DJI RC-N3 の準備

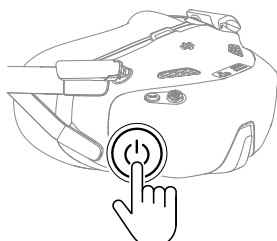
1. 操作スティックを収納スロットから取り外し、送信機に取り付けます。
2. モバイル端末ホルダーを引き出します。ご使用のモバイル端末のポートの種類に基づき、適切な送信機ケーブル（USB-C コネクター付きケーブルがデフォルトで接続されています）を選択します。ご使用のモバイル端末をホルダーに装着し、送信機ロゴのない方のケーブルの端をモバイル端末に接続します。モバイル端末がしっかりと固定されていることを確認してください。



- ⚠️ • 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。
- モバイル端末ホルダーを調整して、モバイル端末がしっかりと固定されるようにします。

DJI Goggles N3 および DJI RC Motion 3 の準備

ゴーグルの電源を入れる

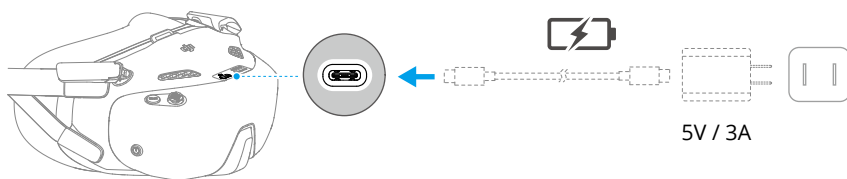


電源ボタンを 1 回押すと、現在のバッテリー残量を確認します。

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

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

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



下の表は、充電中のバッテリー残量を示しています：

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

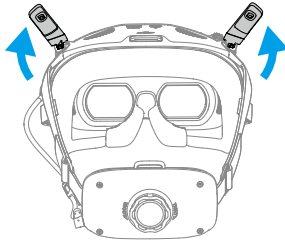
- ⚠️ ・ ゴーグルを使用すると、目視内 (VLOS) での飛行という要件は満たされません。いくつかの国と地域では、補助者を設け、空域や周辺に危険がないか監視してもらう必要があります。ゴーグルの使用時は現地の法律・規制に必ず従ってください。(日本

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

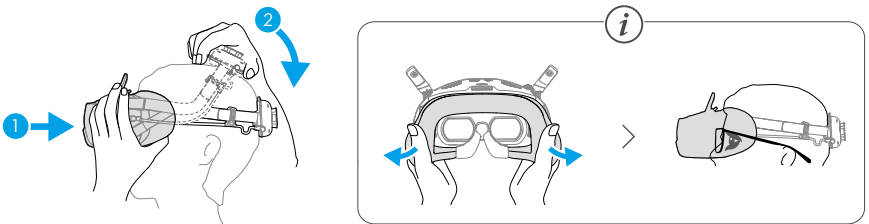
ゴーグルの装着

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

1. アンテナを展開します。



2. デバイスの電源を入れたら、ゴーグルを装着します。

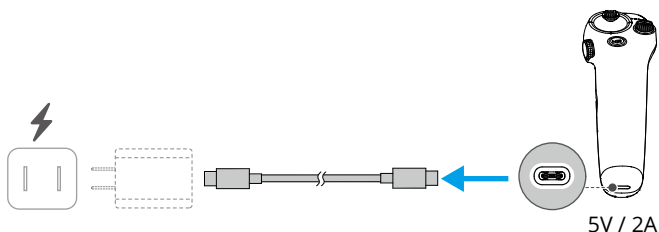


3. バッテリー収納部のヘッドバンド調整ノブを回して、ヘッドバンドの長さを調整します。



DJI RC Motion 3 の準備

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



アクティベーション

初めて使用する前に、DJI Fly アプリを使用して製品をアクティベートする必要があります。アクティベーションにはインターネット接続が必要です。アクティベーションの方法は、ご購入いただいた製品コンボによって異なります。対応する指示に従って、製品をアクティベートしてください。

DJI Neo 2

電源ボタンを1回押した後、長押しすると、DJI Neo 2の電源が入ります。DJI Flyのホーム画面の右下にある**接続ガイド**をタップし、デバイスのモデルを選択し、画面の指示に従って接続とアクティベーションを完了します。

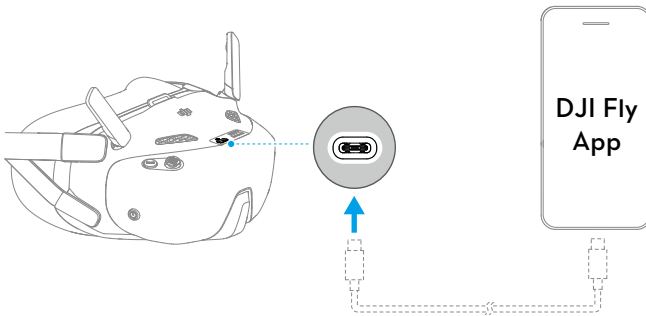
Fly More コンボ

電源ボタンを1回押しした後、長押しして、機体と送信機の電源をそれぞれ入れます。スマートフォンが送信機に接続されていることを確認し、画面の指示に従って、DJI Fly を使って機体を起動させます。

また、前セクションに記載する DJI Neo 2 のアクティベート方法に従って、機体をアプリに接続し、機体をアクティベートすることもできます。完了すると、送信機で機体を使用できるようになります。

Motion Fly More コンボ

電源ボタンを1回押しして、再度2秒間長押しすると、機体、ゴーグル、モーションコントローラーの電源をオンにできます。適切なデータケーブルを使って、ゴーグルをモバイルデバイスに接続します。モバイル端末で DJI Fly を起動し、画面の指示に従って DJI デバイスのアクティベーションを行います。モバイルデバイスを接続できない場合は、ゴーグルに表示されるプロンプトに従ってください。



ファームウェアの更新

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

準備中 DJI Neo 2 デジタルトランシーバー

- ☀️ • DJI Neo 2 デジタルトランシーバーが機体にしっかり取り付けられていることを確認してから、送信機またはモーションコントローラーを使用してください。
- コンボで購入した機器は、あらかじめリンクされており、電源を入れるとすぐに使用できます。別々に購入した場合には以下の手順に従って機器をリンクさせてください。

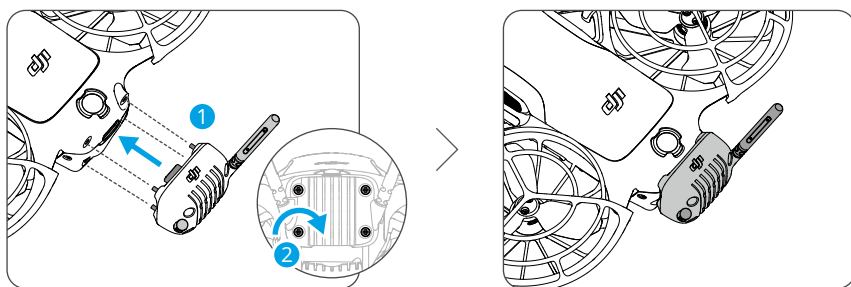


リンクをクリックするか、QR コードをスキャンしてチュートリアルビデオを視聴してください。



<https://www.dji.com/neo-2/video>

取り付け



- ⚠️ • ねじの取り外しと取り付けは、機体パッケージに同梱されているドライバーを使用してください。合っていない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。
 - 本製品はホットスワップに対応していません。機体の電源を入れる前に、トランシーバ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。
 - 変形を防ぐため、アンテナに外力を加えないでください。
 - 飛行時間 30 時間（約 60 回分のフライト）ごとに、トランシーバーのネジの締め付けが十分であるかどうかを確認してください。
-
- 💡 • 取り付け後、機体は分解せずにトランシーバーの USB-C ポートを介して直接充電したり、コンピューターに接続したりできます。

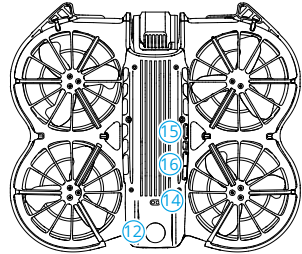
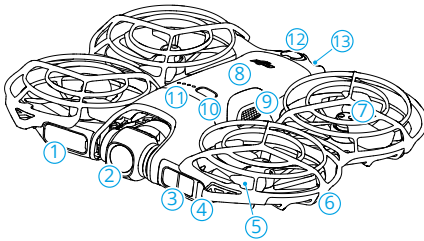
リンク中

1. 機体の電源をオンにして、システムの自己診断が完了するまで待ちます。
2. スマートフォンの Bluetooth、Wi-Fi、位置情報サービスを有効にします。
3. 4. DJI Fly のホーム画面の右下にある **【接続ガイド】** をタップし、機体モデルを選択し、接続方法を選択してから、画面の指示に従って機体との連携を完了します。

💡 リンク状態が確立できない場合は、ネジが確実に締め付けられていることを確認し、その後、機体を再起動してください。

1.2 概要

機体

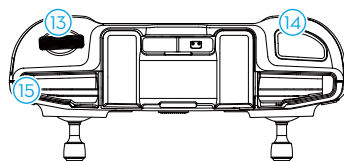
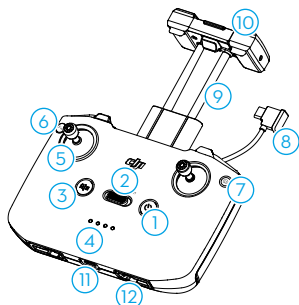


- | | |
|-----------------------------|----------------------------------|
| 1. 画面 | 9. バッテリーバックル |
| 2. ジンバル&カメラ | 10. 電源ボタン |
| 3. 前向き LiDAR ^[1] | 11. バッテリー残量 LED |
| 4. ステータスインジケーター | 12. 全方向単眼ビジョンシステム ^[2] |
| 5. プロペラ | 13. USB-C ポート |
| 6. プロペラガード | 14. 下方赤外線検知システム |
| 7. モーター | 15. 離陸ボタン |
| 8. インテリジェント フライトバッテリー | 16. 選択ボタン |

[1] 前向き LiDAR は、クラス 1 レーザー製品に対する人間の視覚の安全基準を満たしています。

[2] 全方向単眼ビジョンシステムは水平方向と上方の障害物を検知できます。

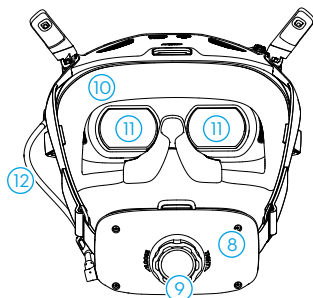
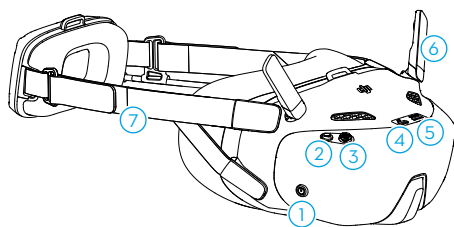
DJI RC-N3 送信機



1. 電源ボタン
2. フライトモードスイッチ
3. 飛行一時停止/RTH (Return-to-Home) ボタン
4. バッテリー残量 LED
5. 操作スティック
6. カスタムボタン ^[1]
7. 静止画/動画ボタン
8. 送信機ケーブル
9. モバイル端末ホルダー
10. アンテナ
11. USB-C ポート
12. 操作スティック収納スロット
13. ジンバルダイヤル
14. シャッター/録画ボタン
15. モバイル端末スロット

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

DJI Goggles N3

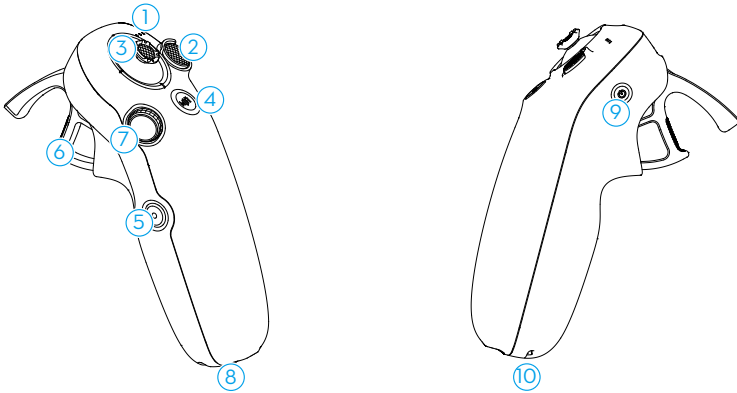


1. 電源ボタン
2. 戻るボタン
3. 5D ボタン
4. USB-C ポート
5. microSD カードスロット
6. アンテナ

- | | |
|---------------|-------------|
| 7. ヘッドバンド | 10. フォームパッド |
| 8. バッテリー収納部 | 11. レンズ |
| 9. ヘッドバンド調整ノブ | 12. 電源ケーブル |

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

DJI RC Motion 3



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

飛行安全性

2 飛行の安全性

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

2.1 飛行制限

GEO (Geospatial Environment Online) システム

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

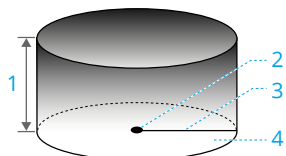
飛行制限

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

飛行高度と距離制限

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

-
- ☀️ 手のひら制御およびモバイルアプリ制御を使用する場合、最大飛行高度は 60m、最大飛行距離は無制限です。これらの制限は、DJI Fly アプリで変更できません。次の情報は、送信機を使用して機体を使用する場合に適しています。
-



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

強い GNSS 信号

	飛行制限	DJI Fly アプリでのプロンプト
最大高度	機体の高度は、DJI Fly で設定された値を超えることはできません。	最大飛行高度に達しました。
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。	最大飛行距離に到達しました。

GNSS 信号が弱い

	飛行制限	DJI Fly アプリでのプロンプト
最大高度	<ul style="list-style-type: none"> • 十分に明るい場合、高度は離陸地点から 30m の高さに制限されます。 • 明るさが不十分で下方赤外線検知システムが機能している場合、高度は地表 2 m の高度に制限されます。 • 明るさが不十分で下方赤外線検知システムが機能していない場合、高度は離陸地点から 30 m の高さに制限されます。 	最大飛行高度に達しました。
最大距離	制限なし	

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

GEO 区域

DJI GEO システムは、安全な飛行場所を指定し、個々の飛行のリスクレベルと安全に関する注意、および制限空域情報を提供します。すべての飛行制限エリアは GEO 区域と呼ばれ、さらに制限区域、承認区域、警告区域、強化警告区域、高度制限区域に分けられます。DJI Fly では、これらの情報をリアルタイムで表示できます。GEO 区域には、空港、大規模なイベントの会場、公衆衛生上の緊急事態（山火事など）が発生した地域、原子力発電所、刑務所、国有財産、軍事施設がありますが、これらに限定されません。デフォルトでは、GEO システムは、安全またはセキュリティ上の懸念につながる可能性のある区域への離陸または区域内での飛行を制限します。世界中の GEO 区域に関する包括的な情報を含む GEO 区域マップは、DJI 公式サイトにあります：<https://fly-safe.dji.com/nfz/nfz-query>。

GEO 区域のロック解除

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

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

-
- ⚠️ • 飛行の安全を確保するため、機体はロック解除区域に入った後、その区域から外に出ることはできません。ホームポイントがロック解除区域外にある場合、機体はホームに帰還できません。
-

2.2 飛行環境の条件

1. 強風、雪、雨、霧などの悪天候での飛行は避けてください。
2. 飛行は周囲が開けた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。送信機で機体を使用する場合、離陸後、「Home Point is updated」（ホームポイントが更新されました）と表示されたことを確認してから飛行を続行してください。機体が建物の近くで離陸した場合、ホームポイントの精度は保証されません。この場合、自動 RTH 中、機体の現在位置に細心の注意を払ってください。機体がホームポイントに接近したら、自動 RTH をキャンセルし、機体を手動でコントロールして、適切な場所に機体を着陸させることを推奨します。

3. 機体は、目視内（VLOS）でのみ飛行させてください。GNSS 信号を遮る山や木を避けて飛行してください。目視外飛行（BVLOS）は、機体の性能、操縦者の知識と技能、運航の安全管理が、BVLOS に関する現地の規制に適合している場合に限り、実施することができません。障害物、人混み、森林、および水域での飛行は避けてください（推奨距離は水面から少なくとも 1 m です）。安全上の理由から、空港、高速道路、鉄道の駅、鉄道の線路、市街地、その他の要注意エリアの近くでは、現地の規則による許可や承認がない限り、機体を飛行させないでください。
4. GNSS 信号が弱い場合は、周囲が明るく視界が良好な環境で機体を飛ばしてください。ビジョンシステムは、周囲の明るさが不十分な場合、正しく機能しない場合があります。機体は日中のみ飛行させてください。
5. 高レベルの電磁波を発する送電線、基地局、変電所、放送用電波塔などのあるエリアを避け、電磁干渉を最小限に抑えてください。
6. 海拔 2 km 以上で飛行させるときは、バッテリーと機体の性能が落ちる可能性があるため、細心の注意を払ってください。認可を受けた高度を超えて飛行しないでください。
7. 機体の制動距離は飛行高度により影響されます。高度が高いほど、制動距離が長くなります。高高度で飛行する際は、十分な制動距離を確保し、飛行の安全を確保してください。
8. 南極圏、北極圏で機体の GNSS を使用することはできません。代わりにビジョンシステムを使用してください。
9. 車、船、飛行機などの動いている物体から離陸させないでください。
10. 単色（全体が同一色）の表面や、車の屋根など反射の強い表面から離陸させないでください。
11. 砂漠や砂浜から離陸する際は、機体に砂が入らないように気を付けてください。
12. 発火や爆発の危険性のある場所で、機体を操作しないでください。
13. 機体および関連デバイスは乾燥した環境で使用してください。
14. 次の環境では機体および関連機器を使用しないでください：事故現場、火災、爆発、洪水、津波、雪崩、地すべり、地震、ほこりや砂嵐が発生する地域。動作中は、塩水の飛沫やカビにさらされないように注意してください。
15. 鳥の群れ付近で機体を操作しないでください。

2.3 責任ある機体操作

深刻な怪我や物的損害を回避するため、以下の規則を順守してください。

1. 麻酔、飲酒、服薬などの影響がないこと、めまい、疲労、吐き気などの症状がなく、機体を安全に操作する能力があることを確認してください。
2. 着陸後、まず機体の電源を落としてから送信機の電源を切ります。

3. 建物、人体、動物に危険なペイロードを落下させたり、それらに向けて打ち上げ、発射したりしないでください。人的障害や物的損害が生じるおそれがあります。
4. 墜落した機体、または偶発的な損傷を受けた機体、または状態の悪い機体を使用しないでください。
5. 必ずトレーニングを十分に行い、緊急時または事故が発生した場合の緊急時対応計画を作成してください。
6. 必ず飛行計画を立ててください。機体を無謀に飛行させないでください。
7. カメラを使用するときは、他者のプライバシーを尊重してください。現地のプライバシー法規制と道徳的規準を必ず順守してください。
8. 一般的な個人使用以外の理由で本製品を使用しないでください。
9. 本製品を、スパイ行為、軍事運用、不正捜査など、違法または不適切な目的のために使用しないでください。
10. 本製品を中傷、虐待、嫌がらせ、ストーキング行為、脅迫、または他者のプライバシーの侵害や肖像権の侵害など法的権利を侵す行為に使用しないでください。
11. 他人の私有地に侵入しないでください。

2.4 フライト前チェックリスト

1. カメラからジンバルカバーを取り外します。
2. インテリジェント フライトバッテリー、プロペラ、プロペラガードが正しく取り付けられ、しっかりと固定さ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. 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。
5. 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。
6. 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。
7. DJI Neo 2 デジタルトランシーバーを機体に確実に取り付けから、送信機またはモーションコントロールを使用してください。
8. 手のひら制御を使用する際は、DJI Neo 2 が Wi-Fi 経由でスマートフォンの DJI Fly に接続し、アプリが正しく動作していることを確認してください。
送信機を使用する際は、送信機と DJI Fly が正常に機体と接続されていることを確認してください。
9. 障害物回避アクションが DJI Fly またはゴーグル（使用している場合）で設定されていること、**最大飛行高度**、**最大飛行距離**、**オート RTH 高度**のすべてが現地の法律や規制に従って適切に設定されていることを確認してください。

10. 認証されていないアクセサリや外部デバイスは、製品の損傷や安全上の危険につながる可能性があるため、取り付けないでください。

飛行操作

3 飛行操作

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

- ⚠️ • 飛行中の機体には触れないでください。飛行中に接触すると、DJI Neo 2 がドリフトして衝突が発生する可能性があります。
- 衝突したり、強い衝撃を受けたり、激しく揺れたりした直後は、機体を飛行させないでください。機体は安定した飛行ができない可能性があります。

3.1 手のひら制御



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



<https://www.dji.com/neo-2/video>

手のひら制御では、手のひらでの離着陸がサポートされます。DJI Neo 2 のボタンを使用して、複数の自動スナップを実行できます。DJI Neo 2 被写体を確認後、自動的に録画しながら飛行します。Wi-Fi 経由で DJI Fly アプリに接続し、各モードのパラメーターを調整できます。例としてデフォルトの設定を使用しています。

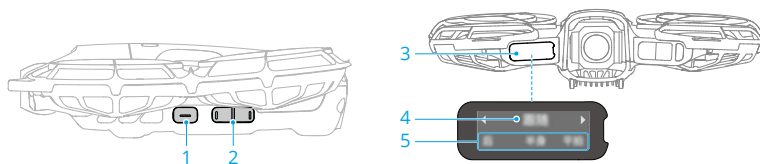
注記

- 🔦 • モバイルアプリ制御を使用する前に、機体に接続されている送信機とグーグルの電源を切ってください。
- ⚠️ • 飛行環境が飛行条件を満たしていること、および問題が発生したときや緊急時にはすぐに DJI Neo 2 を制御して、回収できることを確認してください。DJI が事故の原因を分析できない場合、DJI は保証やその他のアフターサービスを提供できない可能性があります。
- 手のひら制御を使用する前に、機体が Wi-Fi 経由でスマートフォンの DJI Fly に接続されていることを確認してください。アプリを使用しないで手のひら制御を使用する場合において、飛行中に機体が故障した場合、事故を避けるため、Wi-Fi 経由で DJI

Fly に接続し、手動で制御することを選択できます。スマートフォンが機体に接続できない場合（例：Wi-Fi が切断された場合）、機体とリンクされている送信機の電源を入れて操作を引き継いでください。

- Wi-Fi 信号が干渉を受けない、障害物がなく開けた環境で飛行するようにしてください。
- 手のひら制御を使用する場合、最大飛行高度は 60m です。安全のために、管理区域内では目視内飛行（VLOS）を維持してください。
- 以下の状況では、DJI Neo 2 は自動的に着陸します。着陸による機体の紛失や破損を防ぐため、使用環境を必ず守ってください。
 - ◆ 極度の低バッテリー。
 - ◆ 測位に失敗し、ATTI モードに入ったとき。
 - ◆ 衝突を検知したがクラッシュしなかったとき。
- 手のひらで離着陸するときは、次のルールを守ってください：
 - ◆ 可能な限り、風のない環境で機体进行操作すること。
 - ◆ 離陸の際は、機体の側面を下から押さえてください。けがや損傷を防ぐため、プロペラガードやプロペラの回転範囲内に指を入れないでください。
 - ◆ 移動しながら、離着陸を行わないでください。飛行中に接触すると、ドリフトして衝突が発生する可能性があります。着陸の際、手が動いていると、モーターを止められないことがあります。
 - ◆ 離陸中に機体を投げないでください。
 - ◆ 飛行中の機体を、絶対につかまさないでください。
 - ◆ 手のひらの上に着地させるには、着地後に落ちないように機体の真下に手を置きます。
 - ◆ 十分な照度と、十分な構造のある表面を備えた環境で離陸させます。現在の場所と照度が大きく異なる環境へは飛行させないでください。
 - ◆ 機体が手のひら離着陸に失敗した場合は、機体のトラブルシューティングのための音声プロンプトに従うか、DJI Fly アプリに接続して詳細を確認してください。音声プロンプトは、最新の接続におけるアプリの言語設定に従って、英語または中国語（北京語）をサポートします。その他の言語はサポートされていません。

モードを切り替え、設定を調整する



1. 離陸ボタン
2. 選択ボタン
3. 画面
4. 撮影モード
5. 撮影パラメーター

撮影モードの切り替え

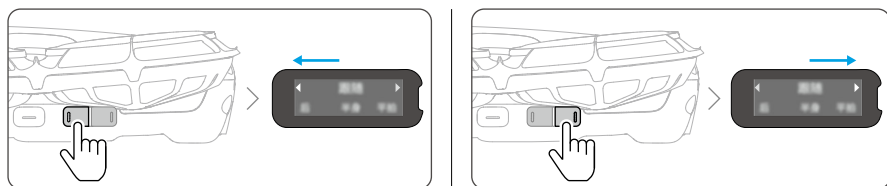
機体の初回電源投入後のデフォルトモードは、フォローです。選択ボタンを押して、ドローニーやサークル*などの他のモードに切り替えます。

モードを切り替えると、機体が音声プロンプトで現在選択されているモードを案内し、画面には現在のモードとパラメーターが表示されます。

* モバイルアプリコントロールを使用すると、よりインテリジェントな撮影モードが利用可能です。機体のファームウェアを最新バージョンにアップデートしてください。アップデートしない場合、一部の撮影モードが利用できないことがあります。

撮影パラメーターを設定

1. 選択ボタンを2秒間長押ししてパラメーター設定に入ります。画面上で現在点滅している項目が、調整可能な項目です。
2. 選択ボタンを押して値を調整します。

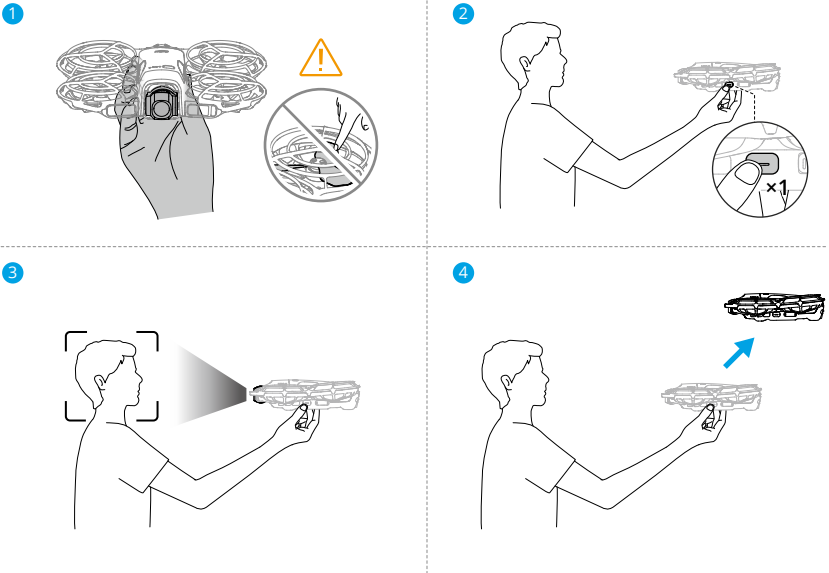


3. もう一度選択ボタンを長押しして、次の設定項目に切り替えます。
4. 離陸ボタンを押して現在の設定を保存し、終了します。

手のひら離陸と自動スナップ

- ⚠️ • スマートスナップの使用に際しては、地域のプライバシー法令に必ず従ってください。
- スマートスナップは人物の追跡のみをサポートしています。
 - 手のひら制御、モバイルアプリ制御、RC 制御では、手のひら離着陸がサポートされています。違いは、RC 制御を使用する場合、手のひら制御のスマートスナップがサポートされず、離陸前に被写体の確認が必要になることです。

1. DJI Neo 2 の電源をオンにします。そのままの状態、システムの自己診断が完了するのを待ちます。
2. 距離や高さなど、事前に設定されたパラメーターに従って操縦できるように、十分なスペースを確保してください。選択ボタンを押して、希望のモードを選択します。
3. 手のひら離陸を使用するには以下の手順に従ってください。



- a. 手のひら離陸には、被写体の確認が必要です。機体の側面を下から持ち、カメラを被写体に向けます。手がカメラを遮らないようにし、離陸を妨げる障害物がないことを確認してください。

⚠️ • プロペラの回転範囲内に指を入れないでください。

- b. 腕を伸ばし、カメラを被写体に向け、安定させます。

離陸ボタンを長押しします。機体は選択されたモードとカウントダウンを音声で案内し、その後自動的に離陸します。離陸をキャンセルするときは、カウントダウンが終了する前に、もう一度離陸ボタンを押してください。

-
- 💡 • 被写体が障害物に遮られていた場合や、環境の照度が適切でない場合は、被写体の確認に失敗することがあります。
 - 手のひら離陸を使用する場合、機体は離陸後に短い距離を後方に飛行します。飛行の安全性を確保するため、機体の後方に注意を払ってください。
-

4. DJI Neo 2 は、選択したモードとプリセットパラメーターに従って、録画を開始したり写真を撮影したりします。
5. DJI Neo 2 を DJI Fly に接続して、映像を見たり、ショートビデオを制作したりできます。

ジェスチャー操作

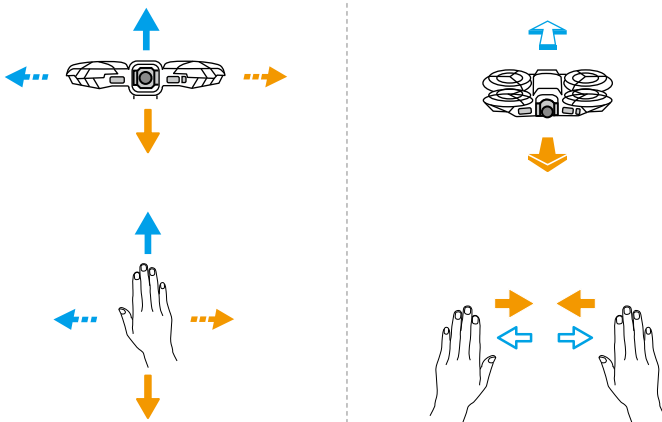
スポットライトとアクティブトラック中に、ジェスチャーを使用して機体の位置を調整します。

-
- 💡 • ジェスチャー操作はデフォルトで無効になっています。ジェスチャー操作を有効にするには、DJI Fly アプリに接続し、チュートリアルの手順に従ってこの機能をロック解除してください。
 - ジェスチャー操作を使用する前に、以下のすべての条件を満たしていることを確認してください。
 - 現在フォロー中またはフォーカス中の被写体/対象のみが機体を操作できます。
 - 機体と手のひらの間は、水平距離 2~5m を保ってください。
 - カメラの画面内で被写体が完全かつはっきりと見え、遮るものがないようにしてください。
 - 指をまっすぐに伸ばし、厚手やミトンの手袋は着用しないでください。
-

手のひらをカメラに向けてください。ステータスインジケーターが青色になると、ジェスチャー操作で機体を制御できます。

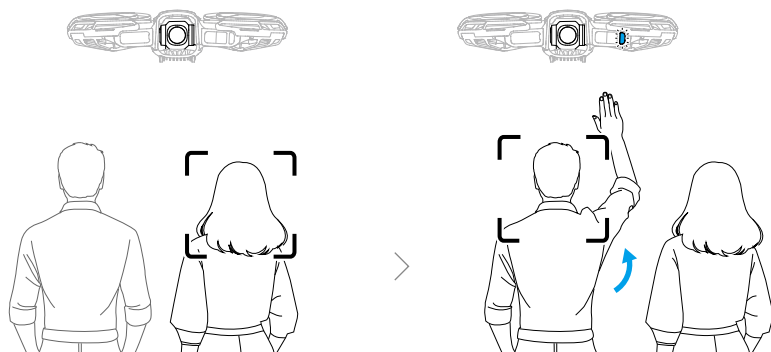


- 手のひらを上、下、左、右に移動して、機体の方向を操作します。
- 両方の手のひらを機体に向けてください。ステータスインジケーターが青く 2 回点滅したら、両手を近づけたり離したりしてそのまま保持することで、機体を前方または後方に飛ばすことができます。



- ジェスチャー操作を終了するには、拳を握るか腕を下ろしてください。ステータスインジケーターが消灯し、機体はその場でホバリングを続けます。その後の追従は、調整された方向と距離で行われます。
- フォローする被写体を切り替えるには、元の被写体はその場に静止したままジェスチャー操作を終了してください。新しい被写体は元の被写体のすぐ隣（半身分以内）に立ち、片手を機体に向けて手のひらを見せた状態で 2 秒以上静止してください。

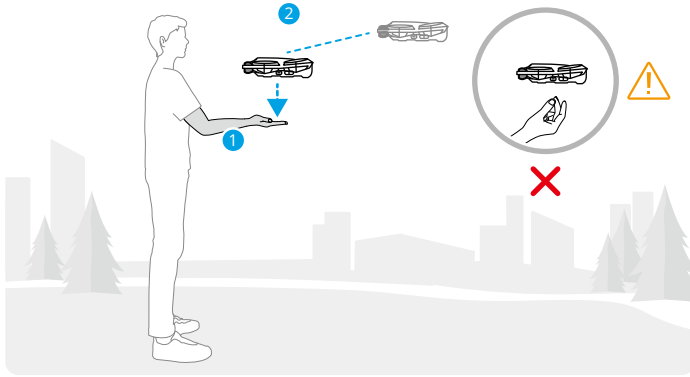
切り替えに成功すると、ステータスインジケーターが青色点灯のままになり、機体が新しい被写体をフォローします。



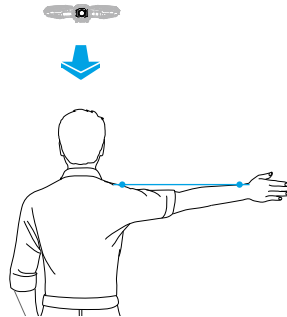
- ⚠️
- 機体は、人、動物、車両といった、動きのある被写体を避けることができません。ジェスチャー操作を使用する際は、飛行安全性を確保するため周囲の環境に注意を払ってください。
 - 小さく細かい物体（木の枝、送電線など）、透明な物体（水やガラスなど）またはモノクロの表面（白い壁など）がある場所では、ジェスチャー操作を使用しないでください。
 - ジェスチャー操作は、明るさが暗すぎる場合や明るすぎる場合、正常に機能しないことがあります。ジェスチャー関連の機能は、適切な明るさの範囲（5～100,000ルクス）でご使用ください。

手のひらに戻す

機体がある場でホバリングしていることを確認してください。手のひらを伸ばして、機体に向けてください。手を機体よりも低い位置におきます。指を十分に伸ばし、手のひらを平らに安定させてください。機体に戻ってきて手のひらに着陸するまで待ちます。



機体が遠くにいる場合は、まず機体に正対し、片腕を横に伸ばして戻るように合図してください。機体が近づいたら、手のひらを広げて着陸するまで待ちます。



- ⚠️ • 指先がプロペラに接触しないように、指をしっかり伸ばしてください。着陸時には、機体の側面をつかまないでください（離陸時とは異なります）。
 - 「手のひらに戻す」を行う際は、機体と手のひらの水平距離を 2~5m、垂直距離を 2m 以内に保ってください。
 - 近距離で機体 hands ひらに戻れない場合は、ジェスチャーでご自身や機体の位置を調整し、機体の死角を避けてから再度お試しください。
 - 片腕を横に伸ばして機体呼び戻す場合は、機体を腕から水平方向に 10m 以内に保ってください。腕を持ち上げる際は、腕をしっかり伸ばしてください。両腕を同時に上げないでください。
-
- 💡 • 手のひら着陸中、機体はわずかに上昇してから、手のひらに着地することがあります。プロセス中、手を静止させて、指を伸ばします。
 - フォロー、スポットライトモードでは、録画中にカメラが被写体を見失った場合、機体はその場でホバリングします。Wi-Fi を経由してスマートフォン上で DJI Fly を

実行すると、飛行中に接続します。接続するには、スマートフォンが事前に DJI Fly に接続されている必要があります。[制御] (Controls) ビューで、タスクがすでに停止していることを確認し、モードリストから**手動制御**を選択し、バーチャル ジョイスティックを使って機体を着陸させます。

3.2 モバイルアプリでのコントロール



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



<https://www.dji.com/neo-2/video>

モバイルアプリ制御を使用するには、Wi-Fi 経由で DJI Neo 2 をスマートフォンの DJI Fly アプリに接続し、アプリで DJI Neo 2 を制御します。モバイルアプリ制御では、手のひら制御のすべての機能が利用可能です。アプリ内でパラメーターを設定し、スマートスナップを実行することができます。マニュアル制御、音声録音、音声制御など、より多くの機能にも対応しています。

注記

- 🔦 • モバイルアプリ制御を使用する前に、以下を確認してください。
 - 機体に接続されているリモートコントロールデバイスの電源をオフにし、ライブビューをモバイルアプリに切り替えられるようにしてください。
 - 以前に機体に接続したことがある他のスマートフォンの Bluetooth および Wi-Fi をオフにし、接続の干渉や乗っ取りを防いでください。
 - モバイルアプリ制御では RTH に対応しています。詳細については **RTH (ホーム帰還)** を参照してください。
-
- ⚠️ • Wi-Fi 信号が干渉を受けない、障害物がなく開けた環境で飛行するようにしてください。干渉を受けると、アプリが DJI Neo 2 から切断される可能性があり、飛行の安全性に影響を与える可能性があります。


- モバイルアプリ制御を使用する場合、DJI Neo 2 の最大飛行高度は 60m です。安全のために、管理区域内では目視内飛行（VLOS）を維持してください。
- 以下の状況では、DJI Neo 2 は自動的に着陸します。着陸する際に DJI Neo 2 の紛失や破損を防ぐため、使用環境を必ず守ってください。
 - 極度の低バッテリー。
 - 測位に失敗し、ATTI モードに入ったとき。
 - 衝突を検知したがクラッシュしなかったとき。

DJI Neo 2 の接続

1. DJI Neo 2 の電源をオンにして、システムの自己診断が完了するまで待ちます。
2. スマートフォンの Bluetooth、Wi-Fi、位置情報サービスを有効にします。
3. アプリのホーム画面右下にある**接続ガイド**をタップし、デバイスモデルを選択し、**モバイルデバイス経由で接続**を選択します。
4. 検索結果から目的のデバイスを選択します。接続に成功すると、[制御] (Controls) ビューが表示されます。初めてスマートフォンを DJI Neo 2 に接続する時、DJI Neo 2 の電源ボタンを長押しして、接続を確定してください。

- ☀️ • また、DJI Fly のホーム画面で、[クイック転送] または [Wi-Fi デバイス] パネルをタップして、Wi-Fi 接続をすることもできます。
- DJI Neo 2 に接続するスマートフォンを変更するには、DJI Neo 2 を新しいスマートフォンに接続する前に、現在接続しているスマートフォンの Bluetooth および Wi-Fi を無効にしてください。

音声操作

[制御] ビューで、ライブビューにおける画面右の  をタップし、音声操作を有効にします。音声コマンドを使用して、DJI Neo 2 をコントロールします。ポップアップウィンドウの対応するボタンをタップすると、共通のコマンドが表示されます。音声コマンドは自然言語入力に対応しています。

- ☀️ • 音声操作は、アプリの言語に従って、英語または中国語（北京語）に対応しています。
- 音声操作を使用する際は、スマートフォンの音量を上げて、最適な体験ができるようにしてください。

ウォッチ操作

サイクリングなどのスポーツシーンでは、DJI Fly アプリを Apple Watch と連携させて機体を制御できます。

1. ウォッチとスマートフォンの両方に DJI Fly がインストールされていることを確認してください。
2. スマートフォンで DJI Fly を起動し、機体をスマートフォンに接続します。
3. リモート制御を開始するには、ウォッチで DJI Fly を起動します。詳細については、[チュートリアル動画](#)をご視聴ください。

- ☀️ • ウォッチで機体を操作する場合は、スマートフォンで DJI Fly が実行中であることを確認してください。スマートフォンの画面はオフにできます。DJI Fly を閉じないでください。閉じると、機体とウォッチとの接続が解除されます。
 - ウォッチの Bluetooth が届く範囲内にスマートフォンを置いてください。
 - 対応しているウォッチデバイスについては、<https://www.dji.com/neo-2/faq> をご確認ください。
-

3.3 RC 制御

自動離陸

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

自動着陸

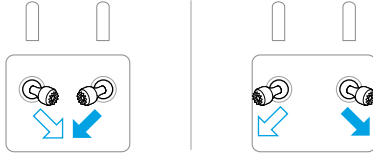
1. 安全に着陸できる状態である場合は、📶 をタップし、次に 📶 を長押しして確定します。
2. ❌ をタップすると、自動着陸をキャンセルできます。
3. 下方ビジョンシステムの動作が正常であれば着陸保護が有効化されます。
4. 着陸後、モーターは自動で停止します。

- ⚠️ • 着陸に適切な場所を選択してください。
-

モーターの始動/停止

モーターの始動

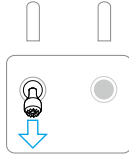
以下に示すように、コンビネーションスティック コマンド (CSC) のいずれかを実行して、モーターを始動させます。モーターの回転が始まったら、両方のスティックを同時に放します。



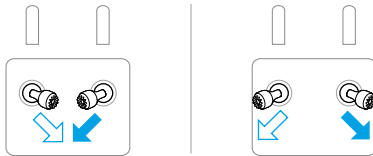
モーターの停止

以下の2つの方法でモーターを停止できます。

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



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



飛行中のモーター停止

⚠️ • 飛行中にモーターが停止すると、機体は墜落します。

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

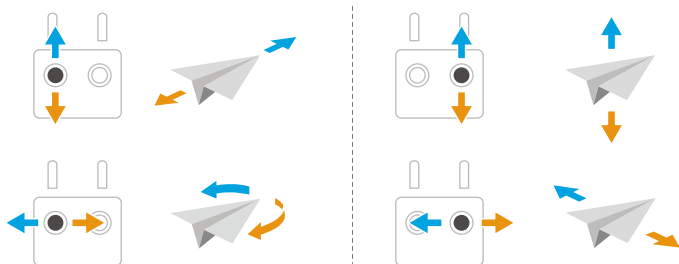
下降するなどの緊急事態を機体が発出した場合にのみ、モーターを飛行中に停止できます。飛行中にモーターを停止させるには、モーターの始動と同じ CSC を実行します。モーターを停止する場合は、CSC コマンドを実行している間、操作スティックを 2 秒間倒し続ける必要があります。**プロペラ緊急停止**はアプリで**随時**変更できます。このオプションは注意して使用してください。

機体の制御

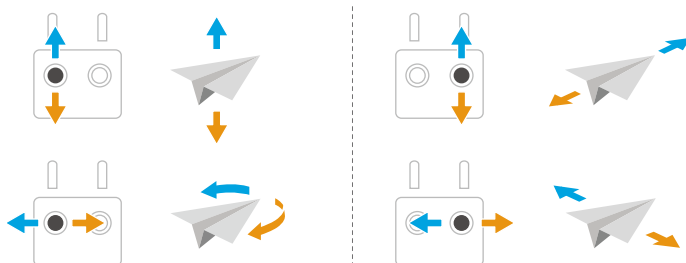
送信機の操作スティックを使用して、機体の動きを制御します。以下に示すように、操作スティックは、モード 1、モード 2、モード 3 で操作できます。

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

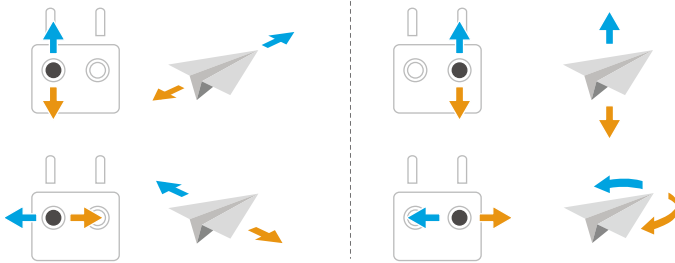
モード 1



モード 2



モード3



離陸／着陸手順

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

- フライト前チェックリストの目的は、操縦者が安全に飛行することにあります。各飛行前に、フライト前のチェックリストをすべて確認してください。
- 見晴らしのよい平らな場所に、機体の後面を自分の方を向くようにして機体を置きます。
- 送信機と機体の電源を入れます。
- DJI Fly を起動して、カメラビューに入ります。
- 機体の自己診断が完了するまで待ちます。DJI Fly に異常な警告が表示されない場合は、モーターを始動できます。
- スロットルスティックをゆっくり上に倒して、離陸させます。
- 着陸するには、平らな地表面上でホバリングし、スロットルスティックを下に倒して下降させます。
- 着陸後、モーターが停止するまでスロットルを下方方向に倒し続けます。
- 先に機体の電源を切り、送信機の電源を切ります。

- 💡 • 送信機の使用時は、DJI Neo 2 の離陸ボタンを長押しすることで、手のひら離陸が可能です。機体を着陸させるには、手のひら着陸を実行することもできます。手のひら制御のスマートスナップには対応していません。関連する通知と指示は、手のひら制御の場合と同様です。違いは、離陸前に被写体確認が必要ないことです。詳しくは、[手のひら制御](#)のセクションを参照してください。

インテリジェントフライトモード

フォーカストラック

- ☀️ • フォーカストラックを使用中、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、機体を手動で制御します。
-

スポットライト

飛行を手動で制御している間、ジンバルカメラは常に被写体の方向を向きます。

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

- ⚠️ スポーツモードでは障害物回避が無効になります。
-

有効な被写体：

- 静止している被写体
- 動く被写体（車両、人物に限ります）

POI（ポイントオブインタレスト）




機体は被写体を中心に旋回します。

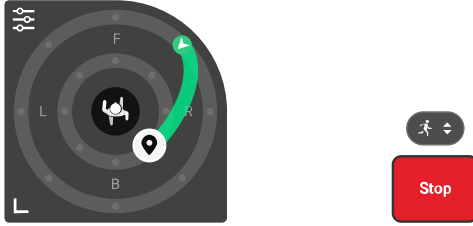
機体はビジョンシステムが正常に動作している場合、フライトモードや DJI Fly の障害物回避アクションの設定に関係なく、障害物を迂回します。

有効な被写体：

- 静止している被写体
- 動く被写体（車両、人物に限ります）

アクティブトラック


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




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

有効な被写体：


動く被写体（車両、人物に限ります）。

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


-  ・ スキー時に、撮影シーンを「標準」または「サイクリング」に手動で設定しないでください。そうしないと、追跡効果と飛行の安全性が保証できません。

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

被写体	人物	車両/ボート
水平距離	4~20 m	4~50 m
高度	0.5~15 m	0.5~50 m

-  ・ アクティブトラック開始時、距離と高度が上記範囲外の場合は、機体は対応する距離と高度の範囲まで飛行します。
- ・ 移動する被写体の速度は 12 m/s を超えないようにしてください。そうでなければ、機体は正しくトラッキングできない場合があります。

注記

-  ・ 機体は、人、動物、車両といった、動きのある被写体を選けることができません。フォーカストラックの使用時には、飛行安全性を確保するため周囲の環境に注意を払ってください。

- 小さく細かい物体（木の枝、送電線など）、透明な物体（水やガラスなど）またはモノクロの表面（白い壁など）がある場所では、フォーカストラックを使用しないでください。
 - 被写体を追尾している際は、被写体の急停止や高速での停止を避けてください。慣性により機体がすぐにブレーキをかけられず、衝突する可能性があります。
 - 緊急事態が発生した場合に備え、送信機の飛行一時停止ボタンを押せるよう、または **Stop** を DJI Fly でタップして機体を手動で操作できるようにしておいてください。
 - 以下のような状況でフォーカストラックを実行する場合には、特に注意してください。
 - ◆ 追尾している対象が水平面上で動いていない。
 - ◆ 追尾している対象が移動中に形を大きく変える。
 - ◆ 追尾している対象を長時間にわたって見ることができない。
 - ◆ 追跡している被写体が砂漠などの広い単色エリアにいる場合。
 - ◆ 追尾している対象がその周囲環境と同様な色またはパターンである。
 - ◆ 明るさが非常に暗い（5ルクス未満）、または非常に明るい（100,000ルクス超）場合。
 - フォーカストラックの使用に際しては、地域のプライバシー法令に必ず従ってください。
 - 車両、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のうち、車両は自動車を指します。遠隔操作作用のモデルカーを追尾しないでください。
 - 追尾対象が他の対象に近づくと、追尾対象が誤ってもう一方の対象に切り替わってしまう可能性があります。
-

フォーカストラックの使用

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

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



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




クイックショット

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

注記


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

クイックショットの使用


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

クルーズ制御

クルーズ制御では、飛行速度とジンバルの回転速度をロックすることで、操作を容易にし、カメラワークをスムーズにします。スパイラル上昇やジンバル回転などのカメラワークは、操作スティック入力とダイヤル入力を増やすことで行うことができます。

-
-  ・ クルーズ制御の障害物回避は、現在の飛行モードの設定に従います。慎重に飛行してください。
-

クルーズ制御の使用


1. 送信機のカスタムボタンの1つをクルーズ制御に設定します。
2. 操作スティックを押しながらクルーズ制御ボタンを押すと、機体は現在の速度で自動飛行を続けます。
3. 送信機の飛行一時停止ボタンを1回押すか、 をタップしてクルーズ制御を解除してください。

アプリでの音声録音


アプリのカメラビューで、**[***> カメラ]** をタップして、アプリ録画を有効にし、ノイズ低減エフェクトを選択します。機体が映像を録画している間、対応する音声録音デバイスによって音声録音されます。ライブビューにマイクのアイコンが表示されます。

対応する音声録音デバイスには、スマートフォンの内蔵マイク、DJI Mic 2、Bluetooth イヤホンなどがあります。対応 Bluetooth 機器一覧は、DJI Neo 2 公式ウェブページのダウンロードページをご参照ください。使用する Bluetooth イヤホンによっては、音声録音の互換性に問題が生じる場合があります。録音の前に、必ずテストを行ってください。

-
-  ・ 録音中に画面をオフにしたり、他のアプリに切り替えたりしないでください。
-

-  ・ 音声録音は、録音前にのみ有効または無効にできます。
- DJI Fly でアルバムビューの動画を視聴・ダウンロードする場合、音声録音機能で録音した音声は、自動的に動画ファイルに合成されます。
-

3.4 没入型モーションコントロール

-  ・ このセクションでは、DJI Neo 2 を、DJI Goggles N3(以下「ゴーグル」)および DJI RC Motion 3(以下「モーションコントローラー」と併用した場合の飛行操作について説明します。詳細な使用方法については、ゴーグルおよびモーションコントローラーの対応するユーザーマニュアルを参照してください。
-

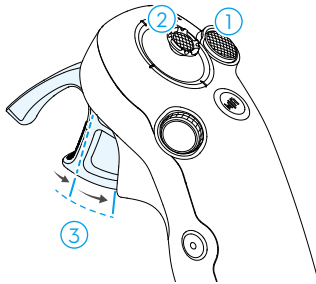
以下の手順は、ユーザーが機体を適切に操作するのに役立ちます。

1. 見晴らしのよい平らな場所に、機体の後面をユーザーの方を向くようにして機体を置きます。
2. ゴーグル、送信機、機体の電源を入れます。
3. ゴーグルを装着する前に、機体の画面が点灯するのを待ってください。
4. モーターを始動します。
5. ゴーグルの飛行ライブビューをチェックして、警告プロンプトがなく、GNSS 信号が強いことを確認します。
6. ロックボタンを 2 回押すと機体のモーターが起動し、長押しすると機体が離陸します。機体は約 1.2 m まで上昇し、ホバリングします。
7. 機体がホバリング中にロックボタンを長押しすると、機体が自動着陸してモーターが停止します。
8. 機体、ゴーグル、送信機の電源を切ります。

飛行の基本

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

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



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

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

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

離陸、制動、着陸

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

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

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

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

- ⚠️ • 飛行中に緊急事態（衝突や機体の制御不能など）が発生した場合、ロックボタンを 4 回押すと飛行中のモーター停止が作動し、機体のモーターを直ちに停止できます。

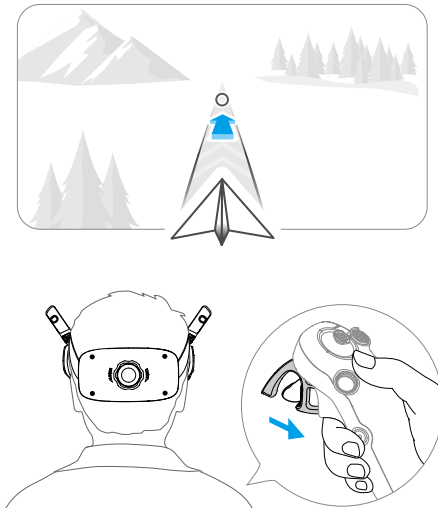
飛行中モーター停止機能を使用すると機体が墜落します。慎重に操作してください。

- モーションコントローラー使用時の飛行安全性を確保するため、ゴーグルを操作する前にロックボタンを一度押してブレーキをかけて、ホバリングさせてください。これを行わない場合、安全性のリスクが高まり、機体が制御できなくなったり、周囲の人の怪我を誘発する要因となります。

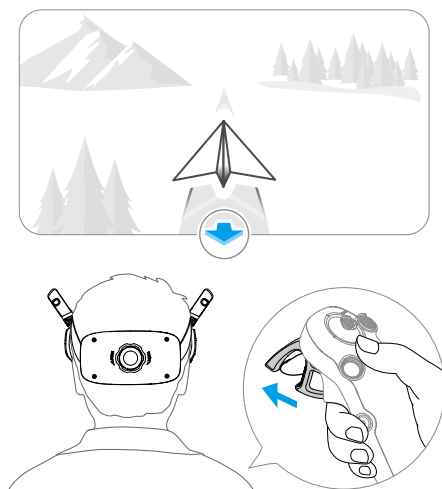
前方と後方への飛行

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

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

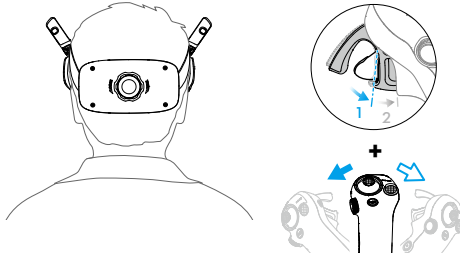
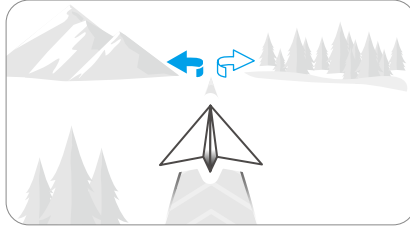


アクセルを前方に押すと、機体は後方に飛行します。



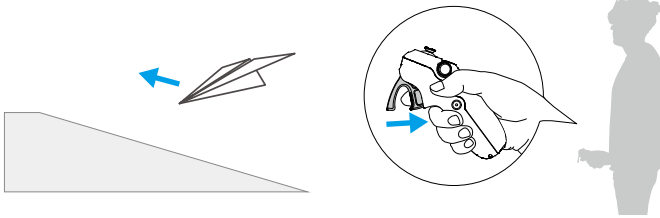
機体の向き調整

アクセルを軽く最初の停止位置まで引くと同時に、モーションコントローラーの上部をいずれかの方向に傾けると、機体が回転します。モーションコントローラーの傾斜角が大きくなるほど、機体の回転は速くなります。ゴーグル内の画面に表示されるサークル（円）が左右に動き、それに応じて飛行ライブビューも変化します。

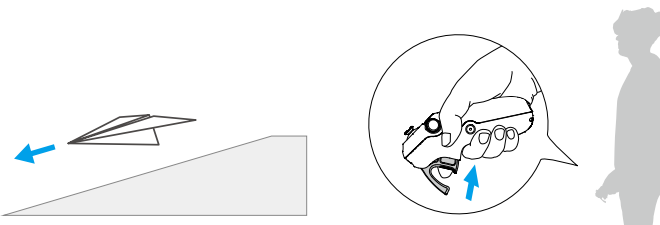


機体を斜めに傾けて上昇または下降させる

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

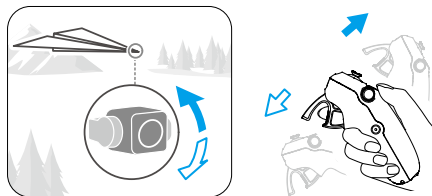


機体を下向きに飛行させる必要がある場合は、アクセルを 2 番目の停止位置まで引くと同時に、モーションコントローラーを下方に傾けます。



ジンバルとカメラの操作

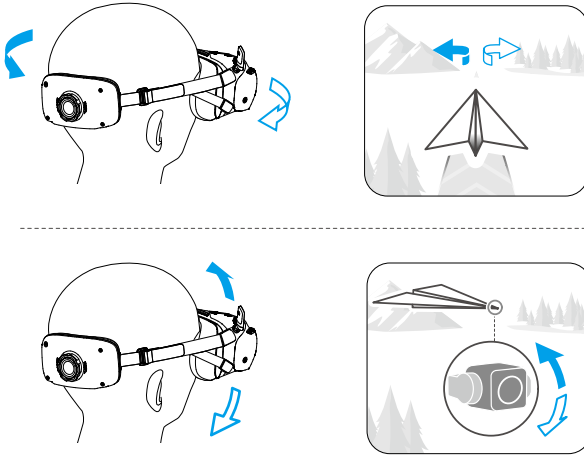
飛行中、またはアクセルが押されておらず機体がホバリングしているときは、モーションコントローラーを上下に傾けて、ジンバルの傾きをコントロールできます。ジンバルのチルトはモーションコントローラーの傾きに応じて変化し、モーションコントローラーの向きと常に一致します。ゴーグル内のサークルは上下に動き、それに応じて飛行ライブビューも変化します。



- ⚠️ 離陸前、またはロックボタンを使用して機体をホバリングさせる場合、ジンバルの傾きは制御できません。
- モーションコントローラーのダイヤルを使用して、離陸前、または RTH および着陸中に、上下にスクロールするとカメラの傾きを調整できます。

ヘッドトラッキング

ヘッドトラッキングを有効にすると、フライト中の頭部の動きで機体の水平方向とジンバルのチルトを制御できます。飛行ライブビューからショートカットメニューを開き、クイックコントロールメニューにアクセスし、📷 をクリックするとヘッドトラッキングが有効になります。ヘッドトラッキングモードに入ると、モーションコントローラーはジンバルチルトを制御できなくなり、機体を介した制御のみが有効になります。アクセルを操作しなくても、モーションコントローラーを傾けることで機体の向きを制御できます。



簡単 ACRO

モーションコントローラーを使用して、前方フリップ、後方フリップ、ロール、180°ドリフトなどの簡単 ACRO 動作を実行します。

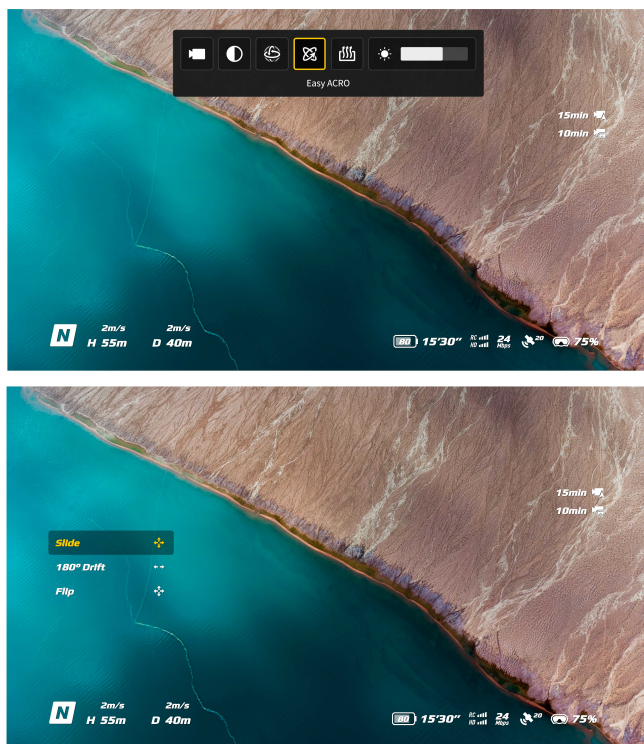
- ⚠️ • 簡単 ACRO が有効な場合、障害物回避は無効になります。簡単 ACRO を無効にすると、障害物回避が自動的に再開されます。周囲に注意し、近くに障害物がないことを確認してから、簡単 ACRO の動作を実行してください。
- Easy ACRO は以下の状況では使用できません：
 - ◆ 機体が離陸中、ホバリング中、着陸中、または帰還中
 - ◆ 機体がスポーツモードになっている
 - ◆ 機体のバッテリー残量が 35% 未満
 - ◆ 機体の高度が 1.5 m 未満
 - ◆ 風速が 4 m/s を超えている
 - ◆ 測位性能が低い（GNSS とビジョンシステムが利用できない）
 - ◆ 機体が制限区域や高度制限区域のバッファゾーンにいる、または最大飛行距離に近づいている
- 簡単 ACRO は、次のような状況で注意して使用してください：
 - ◆ 機体の姿勢角が大きくなる場合（旋回時、急加速・急減速時、風速が 2m/s を超えている時など）、機体の高度も上げる必要があります。高度を上げなければ、簡単 ACRO が利用できない場合があります。

- 機体の姿勢角が安定しない場合（旋回時、急加速・急減速時、風速 2m/s を超えている、簡単 ACRO 連続発動時など）、簡単 ACRO を実行した後、機体が横流れしたり、高度が安定しなかったりする場合があります。衝突を避けるため、周囲の環境と機体の高度に注意すること。

💡 • 以下の状況では、簡単 ACRO を有効にすることはできません：

- 録画中
- ヘッドトラッキングが有効な場合
- DJI FPV 送信機 3 と併用する場合。

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

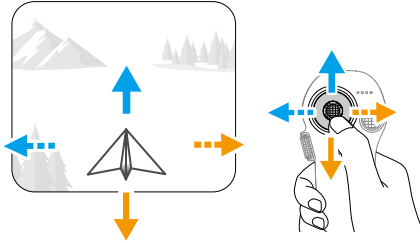


- モーションコントローラのダイヤルを使用して、簡単 ACRO アクションを切り替えます。
- 簡単 ACRO が有効になっている場合、ジョイスティックを動かして、以下のようなさまざまな簡単 ACRO 動作を実行します。

スライド

ジョイスティックを上下に押すと、機体が上昇または下降します。

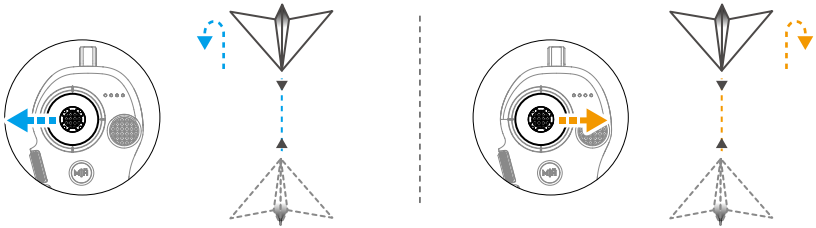
ジョイスティックを左右に押すと、機体が水平方向の左右に動きます。



180°ドリフト

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

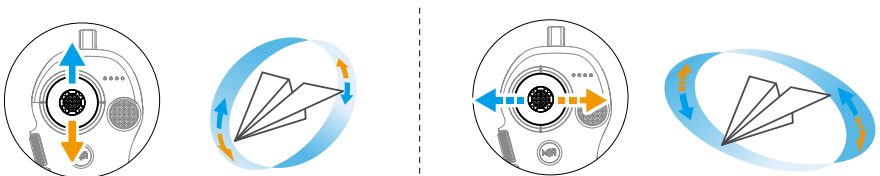
この動作モードでは、ジョイスティックを上下に押しても機体は反応しません。



フリップ

ジョイスティックを上下に押すと、機体が前方または後方フリップします。

ジョイスティックを左右に押すと、機体が左右に 1 回転します。



3.5 録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. 送信機を使用している場合は、ノーマルモードまたはシネモードで飛行している時に、写真や動画を撮影することをお勧めします。
3. 雨や風の強い日などの悪天候時には飛行させないでください。
4. 最も好みにあったカメラ設定を選択してください。
5. 飛行ルートと撮影シーンを想定し飛行テストを実施してください。
6. スムーズで安定した飛行を実現するために、DJI Neo 2 をやさしく操作するようにしてください。
7. 飛行後、DJI Neo 2 の両側の空気取り入れ口に異物があるときは、詰まりを防ぐために取り除いてください。

機体

4 機体

4.1 フライトモード

手のひら制御およびモバイルアプリ制御を使用する場合、DJI Neo 2 はフライトモードの切り替えに対応していません。

DJI RC-N3 送信機を使用する場合、送信機のフライトモードスイッチを使用して、フライトモードをノーマル、スポーツ、シネの間で切り替えることができます。

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

FPV 送信機の使用時は、送信機のフライトモードスイッチを使用して、フライトモードをノーマル、スポーツ、マニュアルの間で切り替えることができます。


ノーマルモード (N モード) : 機体は正確なホバリングと安定した飛行が可能で、ほとんどの飛行シナリオに適しています。


スポーツモード : スポーツモードでは、機体の最高水平飛行速度が上昇します。スポーツモードでは障害物回避が無効になります。ご注意ください。

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

マニュアルモード (M モード) : 操縦性の自由度を究極まで高めたクラシックな FPV 機体制御モードです。マニュアルモードでは、正確なホバリングや自動ブレーキなどのすべての飛行支援機能が無効になり、熟練した操縦スキルが要求されます。マニュアルモードでは障害物回避が無効になります。ご注意ください。

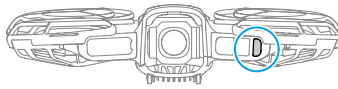
DJI Neo 2 は、測位がうまくいかない場合、自動的に ATTI モードに切り替わります。ATTI モードでは、DJI Neo 2 は水平方向にドリフトする可能性があり、正確なホバリングやブレーキをすることはできません。事故が起こらないように、できるだけ早く DJI Neo 2 を着陸させてください。狭いスペースや照度の不十分なエリアでの飛行は避けてください。これを守らないと、DJI Neo 2 は ATTI モードに入り、危険な状態になる可能性があります。

-
-  • フライトモードは、送信機を使用したマニュアル飛行でのみ有効です。
- マニュアルモードは、DJI FPV 送信機 3 を使用した場合のみ対応しています。スロットルスティックの調整も可能です。詳細については、DJI FPV 送信機 3 ユーザーマニュアルを参照してください。

-
-  • スポーツモードでは、機体の最高飛行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 15 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 5 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、機体は長距離を移動します。飛行中は必ず、十分な飛行スペースを確保するようにしてください。
- スポーツモードで録画した動画は、映像揺れが発生する場合があります。
- DJI Neo 2 は、マニュアルモードの入門用ドローンとして使用できます。スロットル制御、高度維持、水平飛行の練習には適していますが、連続した高速飛行や、ダイブ、スプリット S、パワーープ、ヨースピンなどの高機動性アクションには適していません。適していないアクションを行うと、推進力の限界により、機体の姿勢を制御できなくなる可能性があります。
- マニュアルモードでは、ノーマルモードまたはスポーツモードに切り替えた時、ブレーキをかけた時、または機体が最大飛行高度の限界に達した時に、機体は ATTI モードに入り、飛行要件またはビジョンシステムの動作要件を満たしていない場合に、安定したホバリングができなくなることがあります。
- 機体の飛行高度が 5 m 未満の場合、または機体の周囲半径 5 m 以内に障害物がある場合、マニュアルモードを有効にする際は注意してください。マニュアルモードで機体を旋回させると、以下の場合に姿勢が不安定になることがあります。安定した飛行を確保するため、注意して機体进行操作してください。
 - ◆ 高速で機体を旋回させる場合。
 - ◆ 急降下やローリングをする場合。
 - ◆ 飛行速度が 8 m/s を超えるか、風速が 8 m/s を超える場合。

4.2 機体ステータスインジケータ






機体ステータスインジケータの説明

ノーマル

	ゆっくりした青色点滅	手のひらを検索中 / 手のひら着陸を実行中
 × 2	青色 2 回点滅	ジェスチャー操作中に両手が確認されました
 —	青色点灯	ジェスチャー操作
	緑色点滅	手動制御
	白色点滅	写真カウントダウン
 —	白色点灯	動画を録画中

警告時


	素早く赤色点滅	バッテリー残量が極めて少なく、GNSS およびビジュアルが無効（姿勢モード有効）
 —	赤色点灯	被写体のトラッキングを喪失 / 離陸が無効です（例：バッテリー残量低下） ^[1]
	ゆっくりと黄色点滅	自動スナップが予期せず終了した場合、自動的にRTHを開始します。

[1] ステータスインジケーターが赤色点灯している間に機体が離陸できない場合は、DJI Fly に警告プロンプトが表示されます。

4.3 RTH（ホーム帰還）

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

送信機またはモバイルアプリで機体进行操作する場合、RTH 機能が使用可能です。RTH 機能により、機体は最後に記録されたホームポイントまで自動的に飛行して戻ります。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くなるとき、または送信機信号または動画伝送信号が失われたとき（フェールセーフ RTH が起動します）。機体がホームポイントを正常に記録し、測位システムが正常動作している状態で RTH 機能が発動された場合、機体は自動的に飛行して帰還しホームポイントに着陸します。

図 ホームポイント：ホームポイントは、機体が強い GNSS 信号を受信しているときに限り、離陸時に記録されます  26。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。ホームポイントは、デフォルトで離陸地点に設定されます。飛行中は、ホームポイントの更新は制御方法によって異なります。

- 送信機で機体进行操作する場合、ホームポイントは DJI Fly の ***** > 安全性** ページで手動で更新できます。飛行中にホームポイントを更新する必要がある場合（たとえば、自分の位置を変更した場合など）。
- モバイルアプリ操作の場合、フォローやその他の被写体追跡機能を使用すると、ホームポイントは被写体の位置に基づいて自動的に更新されます。

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

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

- ⚠️ • AR RTH ルートはあくまで参考であり、シナリオによっては実際の飛行ルートと異なる場合があります。RTH 中は、常に画面のライブビューに注意を払ってください。慎重に飛行してください。
- RTH 中、機体は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。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。

注記

- ⚠️ • 測位システムに異常がある場合、機体はホームポイントに正常に戻れないことがあります。フェールセーフ RTH 中、測位システムに異常がある場合、機体は ATTI モードに入り、自動的に着陸することがあります。
- モバイルアプリ操作を使用している場合、GNSS 信号がないと、機体は着陸のみ行い、RTH は実行できません。
- GNSS 信号がない場合は、水面やガラス面の建物の上を飛行したり、地上 10 m 以上の高度で飛行したりしないでください。測位システムが異常な動作をしている場合、機体は ATTI モードに入ります。
- 飛行の前には、その都度、適切な RTH 高度を設定してください。DJI Fly を起動して、RTH 高度を設定します。
- 環境条件が検知システムに適していない場合、機体は RTH 中に障害物を検知できません。
- GEO 区域は RTH に影響を及ぼす恐れがあります。GEO 区域付近での飛行は避けてください。
- 風速が大きすぎる場合、機体はホームポイントに戻ることができない場合があります。慎重に飛行してください。
- RTH 中は、小さく細い物体（木の枝や送電線など）や、透明な物体（水やガラスなど）に注意してください。緊急時は RTH を終了し、機体を手動で操作してください。
- RTH 経路で機体が迂回できない送電線や送電塔が存在する場合には、アドバンスト 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。
- DJI Fly の **アドバンスト RTH** 設定を RTH 中に変更した場合、機体は最新の設定に従ってブレーキをかけて帰還します。
- RTH 時、最大高度が現在の高度よりも低い高度に調整されていた場合、機体は最初に最大高度まで下降して、帰還を継続します。
- RTH 高度は RTH 時には変更できません。

- 現在の高度と RTH 高度間に大きな差異がある場合は、異なる高度での風速により消費したバッテリー使用量を正確に計算することはできません。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、送信機信号が正常な場合、ピッチスティックを使用して飛行速度を制御することはできませんが、向きと高度を制御したり、機体を左右に飛行させるよう制御することはできません。ピッチスティックを倒し続けて加速すると、バッテリーの消費が早くなります。飛行速度が有効検知速度を超えると、機体は障害物を迂回できません。ピッチスティックを下に最後まで倒すと、機体にブレーキがかかり停止し、その場でホバリングし、RTH を終了します。ピッチスティックを離すと、機体を制御することができます。
- 機体がプリセット RTH 中に上昇している時に機体の現在位置またはホームポイントの高度制限に達すると、機体は上昇を停止し、現在の高度でホームポイントまで飛行します。RTH 中は飛行の安全に注意してください。
- 機体を屋外で使用する際のホームポイントが高度制限区域内にあるにもかかわらず、機体が高度制限区域内にない場合、機体が高度制限区域に達すると、この高度は、設定されている RTH 高度よりも低い高度制限まで降下する可能性があります。慎重に飛行してください。
- 複雑な環境で RTH を完了できない場合、検知システムが適切に動作している場合でも、機体は RTH を終了します。
- RTH は、自動着陸中に起動することはできません。


アドバンスト RTH


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

送信機と機体間の制御信号が正常であれば、 を DJI Fly でタップするか、または送信機の RTH ボタンを押すと、RTH を終了できます。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 のトリガー

- **手のひら制御**：機体が被写体から 5 m 以内にいる時に手のひらを差し出すと、機体は手のひらを認識した後、自動的に戻って手のひらに着陸します。
- **モバイルアプリでの制御**：飛行中に、DJI Fly 内のカメラビューの左側にある  をタップしてください。ポップアップウィンドウで RTH アイコンを長押しして RTH をトリガーします。


- 送信機の使用：飛行中は、送信機の RTH ボタンを長押しするか、DJI Fly のカメラビュー左側に表示される  をタップした後、RTH アイコンを長押しすることで、RTH を開始できます。
- RTH 中に送信機信号が失われた場合でも、設定されたシグナルロスト動作に関係なく、機体は RTH 手順を続けます。
- モーションコントローラーの使用：モーションコントローラーのモードボタンを長押しすると、RTH が開始されます。機体は、最終更新されたホームポイントまで飛行して帰還します。RTH 中、ロックボタンを 1 回押すと、RTH をキャンセルします。RTH を終了すると、機体を制御できるようになります。

機体の低バッテリー状態

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

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

送信機を使用して、着陸プロセス中の機体の水平方向の動きを制御することができます。できるだけ早く着陸に適した場所に機体を飛行してください。

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

送信機信号の喪失

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

環境条件や照明条件がビジョンシステムに適している場合、機体は RTH 設定に従ってアドバンスド RTH を使用し、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 は状況に応じて RTH 経路を更新します。

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

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

RTH 手順

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

• 環境条件や照明条件がビジョンシステムに適している場合：

機体はホームポイントに向きを合わせ、RTH 設定に従って最適な経路を計画し、ホームポイントに戻ります。

• 環境条件や照度条件がビジョンシステムに適していない場合：

- RTH 距離が 50 m を超える場合、機体は**プリセット**に従ってホームへ帰還します。
- RTH 距離が 5 m を超え 50 m 未満の場合、機体は現在の高度でホームポイントまで直線飛行します。
- RTH 距離が 5 m 未満の場合、機体は速やかに着陸します。*

* モバイルアプリ操作を使用している場合、RTH 距離が 2 m 未満の場合、機体は速やかに着陸します。

RTH 設定

- ⚠ • モバイルアプリコントロールを使用している場合、RTH 経路の設定はサポートされず、機体は常に最適な経路に戻ります。

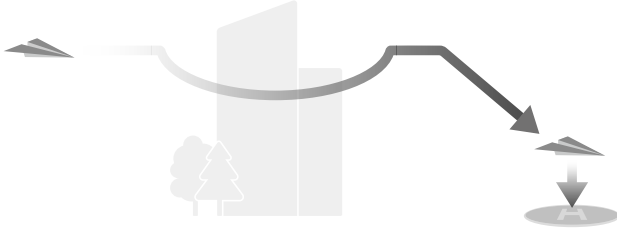
明るさが十分で環境がビジョンシステムに対して適切なときには、機体は最適な RTH 経路を自動的に計画し、障害物や伝送信号などの環境要因に応じて、RTH 高度の設定に関係なく高度を調整します。

ビジョンシステムが正常に動作していない場合：

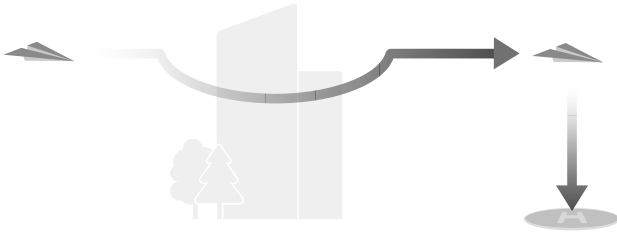
- すでに被写体がトラッキングされている場合：ホームポイントは被写体の位置に動的に更新され、RTH 高度は被写体の真上の低い高度に設定されます。
- 被写体が追跡されていない場合：機体はあらかじめ設定された安全性の高い高度まで上昇し、ホームに帰還することで、ほとんどの一般的な障害物を回避します。

アドバンスド RTH で、RTH 設定を使用できます。DJI Fly のカメラビューまたはグーグル（使用中の場合）に移動し、***> 「安全性」をタップして、「Return to Home (RTH)」までスクロールします。

• 最適化：



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



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

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

[2] 機体はブレーキをかけてホバリングし、ユーザーが制御する必要があります。

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

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

RTH トリガー方法	適切な照度と環境条件 (機体は障害物と GEO 区域を迂回できます)	不適切な照明と環境条件
ユーザーによる能動的な RTH のトリガー	機体は RTH 設定に基づいて RTH を実行する： <ul style="list-style-type: none"> 最適 プリセット 	プリセット(機体は上昇し、障害物と GEO 区域を迂回できます)
機体の低バッテリー状態		オリジナルルート RTH の手順信号が回復すると、プリセットされた RTH が実行されます。(機体は GEO 区域を迂回し、障害物があれば停止してホバリングします)
送信機信号の喪失		

着陸保護

RTH 中、機体が着陸を開始すると、着陸保護が有効になります。

具体的な機体性能は以下の通りです：

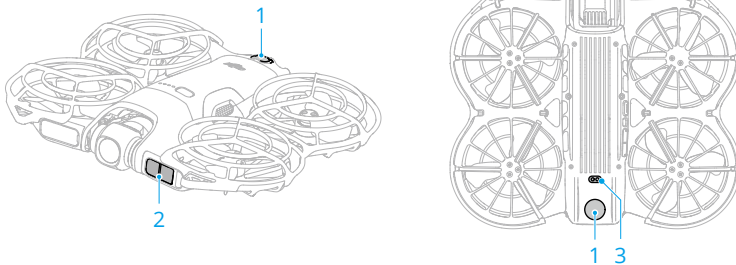
- 地面が着陸に適していると判断された場合には、DJI Neo 2 は直接着陸します。
- 地面が着陸に適していないと判断された場合には、DJI Neo 2 はその場でホバリングして、パイロットの確認を待ちます。手のひら着陸を行うことも、手動で DJI Neo 2 を着陸させることもできます。
- DJI Neo 2 が地上環境が着陸に適しているかどうかを判断できなかった場合、DJI Neo 2 が地上から 0.3 m まで降下すると、またはゴーグルは着陸プロンプトを表示します。着陸プロンプトを確認すると、DJI Neo 2 が着陸します。手のひら着陸を行うことも、手動で DJI Neo 2 を着陸させることもできます。



- 着陸保護は、着陸環境を判断する補助に過ぎません。安全確保のため、着陸時には周辺環境に十分に注意してください。

- 次の状況では、着陸保護を使用できず、DJI Neo 2 が不適切な地面上に直接着陸する可能性があります：
 - ◆ 単色、反射、低照度の表面、明確な構造がない広い面積の表面、または滑らかなセラミックタイル、光量が不十分な車庫の床面、風になびく草のような動的な表面の上を飛行している場合。
 - ◆ 大きな岩などの明確な構造がない障害物がある地表面、盛り上がったタイルなどの反射面や単色の（全体が一色の）表面の上を飛行している場合。
 - ◆ 送電線や木の枝などの小さい障害物や細かい障害物の上を飛行している場合。
 - ◆ 刈り込まれた平らな低木、平らな樹木の上、半球状の地面など、平らな地面に似た表面の上を飛行している場合。
- 次のような場合、誤って着陸保護機能が作動し、DJI Neo 2 が着陸できないことがあります。手のひら着陸を行うことも、手で DJI Neo 2 を着陸させることもできません。
 - ◆ 濡れた地面や水たまりのある場所など、ビジョンシステムが水と混同する可能性のある表面の上を飛行している場合。
 - ◆ 平らな表面の上を飛んでいるが、近くにはっきりとした構造の表面（斜面や階段）がある場合。

4.4 検知システム



1. 全方向単眼ビジョンシステム

2. 前向き LiDAR*

3. 下方赤外線検知システム

* 前向き LiDAR は、クラス 1 レーザー製品に対する人間の視覚の安全基準を満たしています。

前向き LiDAR は、前方の障害物を検知できます。全方向モノクロビジョンシステムは、照度が適切で、障害物のがっきりと識別できるか、その表面の質感がはっきりとしている場合に、最も効果的に動作します。機体がノーマルモードあるいはシネモードで、障害物回避アクションが [迂回] または [ブレーキ] に DJI Fly で設定されている場合、全方向ビジョンシステムが自

動的に有効になります。測位機能は、GNSS 信号が利用できない場合、もしくは弱い場合に適用されます。

- ☀️ • ビジョンポジショニングと障害物回避が無効に設定されている場合、機体のホバリングは GNSS のみに依存し、全方向障害物回避は利用不可になり、機体は地面付近まで下降しても自動で減速しません。ビジョンポジショニングと障害物回避が無効になっている場合は、細心の注意が必要です。
- ビジョンポジショニングと障害物回避を無効にすることは、手動で飛行している場合のみ有効で、RTH、自動着陸、インテリジェントフライトモードの使用時には有効ではありません。
- ビジョンポジショニングと障害物回避は、雲や霧の中を飛行しているか、または着陸中に障害物を検知したときに、一時的に無効になることがあります。通常のフライトシナリオでは、ビジョンポジショニングと障害物回避を有効にしておいてください。ビジョンポジショニングと障害物回避は、機体を再起動するとデフォルトで有効になります。

注記

- ⚠️ • 飛行環境に注意してください。検知システムは、特定のシナリオでのみ機能し、人による操作と判断に取って代わることはできません。飛行中は、常に周囲の環境と DJI Fly での警告に注意を払い、責任を持って機体の操作にあたってください。
- GNSS が利用できない場合、下方ビジョンシステムは機体の位置決めを補助し、機体が高度 0.5m~10m 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。
- 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。
- ビジョンシステムは、タワークレーン、高圧送電鉄塔、高圧送電線、斜張橋、吊り橋など、フレームとケーブルを使った大型構造物を正確に識別できません。
- ビジョンシステムは、はっきりとしたパターンの変化がない地表の周辺、または照度が弱すぎたり強すぎたりする環境では、適切に機能しません。ビジョンシステムは、次のような状況では適切に機能しません。
 - モノクロ（黒一色、白一色、赤一色、緑一色など）の地表面付近を飛行している場合。
 - 反射率が高い地表面付近を飛行している場合。
 - 水面または透明な地表面付近を飛行している場合。

- 動く面または物体の周辺を飛行している場合。
- 明るさが頻繁に、または急激に変わるエリアを飛行している場合。
- 非常に暗い（1ルクス未満）または非常に明るい（100,000ルクス超）地表面付近を飛行している場合。
- 赤外線を強力に反射または吸収する地表面（例：鏡、ガラス、道路標識、アスファルト舗装）付近を飛行している場合。
- はっきりした模様や構造のない地表面付近を飛行する場合。
- 同じ模様や構造が繰り返し現れる（同じデザインのタイルなど）地表面付近を飛行している場合。
- 表面積の小さい障害物付近を飛行している場合（フェンス、木枝、電線など）。
- 小さな柱状の物体付近を飛行している場合（電柱や街灯柱など）。
- 動いている被写体（例：歩行者や車両）の近くで飛行する。
- センサーは常にきれいな状態に保ってください。センサーを傷つけたり、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 100m 未満の場合は飛行しないでください。
- 検知システムを遮断しないでください。
- 障害物に向かって急発進して離陸しないでください。センサーシステムがタイムリーに反応できず、衝突の原因となる恐れがあります。
- 離陸前に、以下の項目を必ず確認してください。
 - 検知システムのガラスにステッカーやその他の障害物がないことを確認してください。
 - 検知システムのガラスに汚れや埃、水が付いている場合は、柔らかい布で拭き取ります。アルコールを含む洗浄剤は使用しないでください。
 - 検知システムのレンズに傷などがある場合は、DJI サポートにお問い合わせください。
- 前向き LiDAR は、反射率が 10% 未満の障害物や、ガラスなどの反射性の高い物体は検知できません。

4.5 高度操縦支援システム（APAS）

高度操縦支援システム (APAS) 機能は、ノーマルモードとシネモードで使用できます。APAS 有効時、機体は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、優れた飛行体験が得られます。

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、***> **安全性** > **手動障害物回避** に進み、そして、**迂回** を選択します。**迂回オプション** を **ノーマル** または **高度迂回** に設定します。**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：

- 障害物のそばを飛行しながら機体の向きが急速に変更される場合。
- 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。
- 小さくて検知できない障害物付近を飛行する場合。

注記

-
- ⚠** • ビジョンシステムが利用可能な場合、必ず APAS を使用するよう to してください。目的の飛行経路に沿って人、動物、表面積の小さい物体（木枝など）、透明な物体（ガラスや水など）がないことを必ず確認してください。
- 下方ビジョンシステムが利用可能であるが GNSS 信号が強いときには APAS を必ず使用するよう to してください。水で覆われたエリアの上を機体が飛行している場合、APAS が適切に機能しないことがあります。
 - 非常に暗い（5 ルクス未満）環境や非常に明るい（100,000 ルクス超）環境で飛行させる場合は、特に注意してください。
 - DJI Fly に注意を払い、APAS が正常に作動しているかを確認してください。
 - 機体が飛行制限に近い状態で飛行している場合や GEO 区域内を飛行している場合、APAS が正しく機能しないことがあります。
 - 照明が不十分になり、ビジョンシステムが部分的に使用できなくなると、機体は障害物の迂回からブレーキとホバリングに切り替わります。操作スティックを中央に戻してから、引き続き機体を操作してください。
-

着陸保護

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

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

4.6 プロペラとプロペラガード

DJI Neo 2 には取り外し可能なプロペラガードが付属しており、衝突によるプロペラへのダメージを軽減します。プロペラの取り付け・取り外しを行う前に、DJI Neo 2 上部のプロペラガードを外す必要があります。

取り外し、取り付け



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

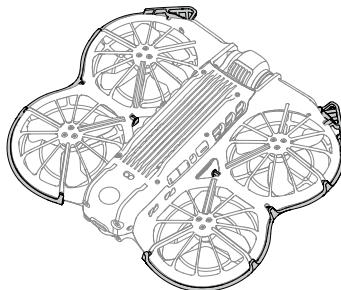


<https://www.dji.com/neo-2/video>

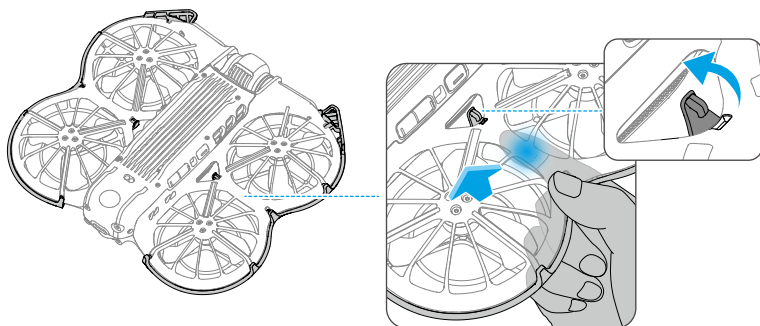
プロペラガード

DJI Neo 2 の電源が切れていることを確認してください。以下の手順に従ってプロペラガードの取り外しを行います。

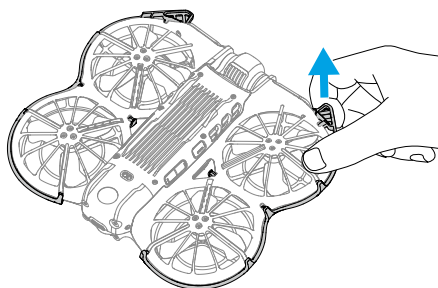
1. 機体を逆さまに置きます。



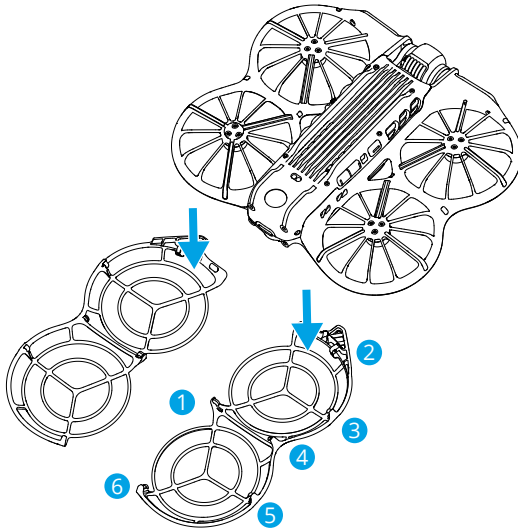
2. ガードの中央を押し、バックルを外して開きます。



3. ガードの前方にある突起を持ち上げて、バックルを外します。

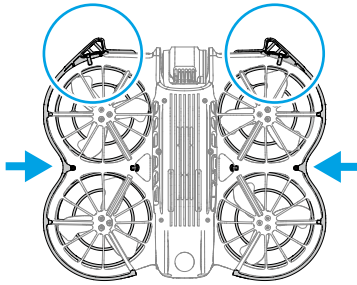


4. 端に沿って、残りのバックルを外していきます。

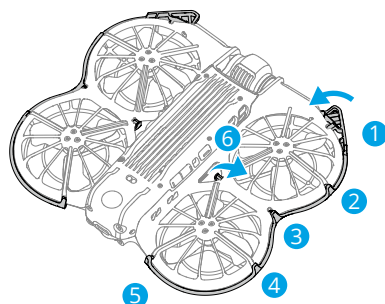


以下の手順に従ってプロペラガードを取り付けてください。

1. プロペラガードを確認し、前方の突起が機体の前方と揃っていることを確認してください。



2. 残りのバックルをすべて機体本体にしっかりと固定してください。

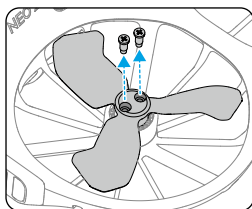


- ☀️ プロペラガードが正しく取り付けられ、バックルがしっかりと固定されていることを確認してください。そうしないと、前方を向く LiDAR が妨げられる可能性があり、障害物回避性能に異常が生じることがあります。

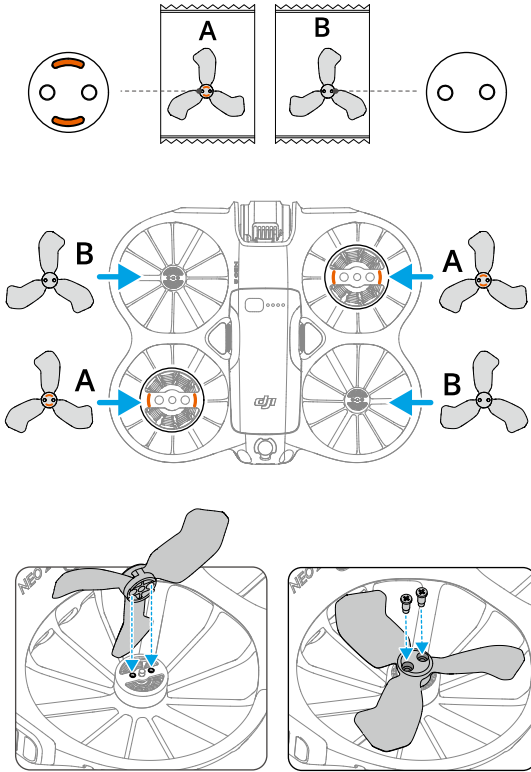
プロペラ

プロペラの取り付けと取り外しには、DJI Neo 2 のパッケージに同梱されているドライバーを使用します。プロペラの取り付け・取り外しを行う前に、プロペラガードを取り外す必要があります。

1. ドライバーを使用して、プロペラをモーターから取り外します。



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



3. プロペラを取り付けた後、プロペラガードを再度取り付けます。

注記

- ⚠️ • 損傷を防ぐため、プロペラガードを無理に取り付けたり取り外したりしないでください。
- 機体本体の下にあるプロペラガードの支柱を押さないでください。損傷の原因となります。
- プロペラの取り付けには、機体パッケージに同梱されたドライバーのみを使用してください。他のドライバーを使用すると、ねじが損傷する恐れがあります。
- ねじを締めるときは、ねじをまっすぐ垂直にして締めてください。ねじは、取り付け面に対して斜めに取り付けしないでください。取り付けが完了したら、ねじが平らになっているかどうかを確認し、プロペラを回転させて異常な抵抗がないかどうかを確認します。

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

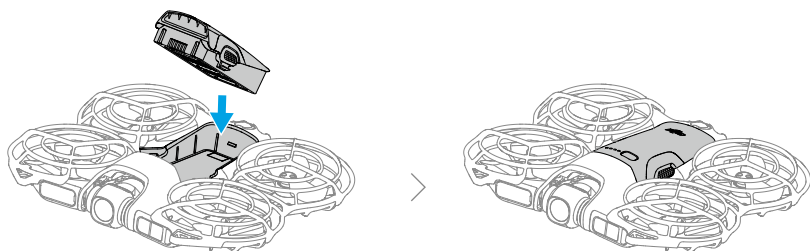
4.7 インテリジェント フライトバッテリー

注記

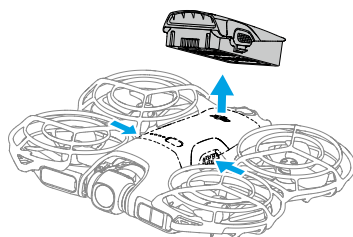
- ⚠️ • バッテリーを使用する前に、このマニュアル、『安全ガイドライン』、バッテリーステッカーに記載されている指示を読み、厳密に従ってください。ユーザーはすべての操作と使用に対する責任を負うものとします。
1. 飛行直後にはインテリジェント フライトバッテリーが過熱していることがあります。すぐには充電しないでください。バッテリーを許容される充電環境温度まで放熱してから、再充電してください。
 2. 損傷を防ぐために、バッテリーの温度が 5°~40°C の場合にのみ充電されます。推奨する充電温度範囲は 22°C~28°C です。理想的な温度範囲で充電すると、バッテリーの寿命を延ばすことができ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

バッテリーの取り付け/取り外し

取り付け



取り外し

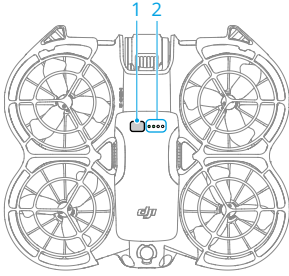


-
- ⚠ • 機体の電源が入っているときは、バッテリーを挿入したり取り外したりしないでください。
- カチッという音でバッテリーがしっかりと取り付けられていることを確認します。バッテリーがしっかりと取り付けられていない場合に機体を離陸させないでください。バッテリーと機体の接触が悪くなり、危険を招く恐れがあります。
-

バッテリーの使用

バッテリー残量の確認

電源ボタンを1回押すと、現在のバッテリー残量を確認できます。



1. 電源ボタン
2. バッテリー残量 LED

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

- LED が点灯
- ◉ LED 点滅
- LED が消灯

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

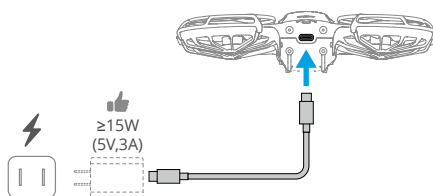
電源のオン/オフ

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

バッテリーの充電

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

充電器の使用



- ⚠️ • 機体の電源が入っているとバッテリーを充電できません。

下の表は、充電中のバッテリー残量を示しています。

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

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

充電ハブの使用



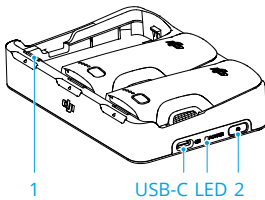
以下のリンクをクリックするか、QR コードをスキャンしてチュートリアルビデオを視聴してください。



<https://www.dji.com/neo-2/video>

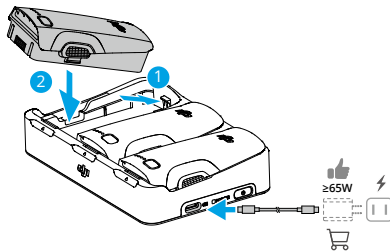
- ⚠️ • 環境温度は充電速度に影響を及ぼします。25°C の換気の良い環境では、充電速度がより速くなります。

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



1. バッテリーポート
2. 機能ボタン

充電方法



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

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

バッテリーの充電後、充電ハブにバッテリーを保管できます。

充電器出力 $\leq 30\text{W}$

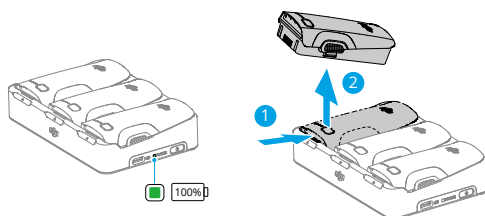
バッテリー残量が多いバッテリーから少ないバッテリーへと順番に充電します。

$30\text{ W} < \text{充電電力} \leq 45\text{ W}$

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

充電電力 > 45 W

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



図に示すように、充電ハブからバッテリーを取り外します。

充電ハブをモバイルバッテリーとして使用

- 1つ以上のバッテリーを充電ハブに挿入します。スマートフォンや送信機などの外部デバイスをUSB-Cポート経由で接続します。
- 機能ボタンを押すと、充電ハブのステータスLEDが緑色に点灯します。バッテリー残量の少ないバッテリーから先に放電され、その後、バッテリー残量が少ない順に放電されます。外部デバイスの充電を停止するには、外部デバイスを充電ハブから取り外します。

- ⚠️
- バッテリー残量が5%未満の場合、バッテリーは外部デバイスを充電できません。
 - インテリジェントフライトバッテリーの充電に切り替えるには、USB-Cケーブルを再接続します。

ステータスLEDの説明

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

バッテリー保護メカニズム

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

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

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

4.8 ジンバル&カメラ

ジンバルに関する注記

- ⚠️ 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。
- 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。
- 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。損傷がある場合、ジンバル性能に異常をきたす可能性があります。
- ジンバル（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可能性があります。ジンバルが正常に戻るまでを待つか、デバイスを再起動してください。
- 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。

- 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可能性があります。ジンバルが乾くと機能は正常に戻ります。
 - 強風の場合、録画中にジンバルが振動することがあります。
 - 電源を入れた後、機体を長時間平らな場所に置かなかつたり、大きく揺らしたりすると、ジンバルが停止して、保護モードに入る可能性があります。この場合、機体を平らにして回復を待ちます。
 - 雨や雪などの悪天候の中では機体を使用しないでください。飛行中に雨や雪に遭遇した場合は、すぐに機体を着陸させ、ジンバルとジンバルモーターの表面をすぐに清掃してください。
 - ジンバルチルトの角度が大きい場合：
 - 機体が前方に加減速することによって傾くと、ジンバルはリミット保護モードに入り、自動的に角度を下方調整します。
 - 機体が横方向に加減速によってロールすると、ジンバルのヨー軸が可動範囲の限界に達する場合があります。
 - 映像のブレ補正を維持するため、機体は速度を制限します。強風下では、飛行速度はさらに制限されます。ピッチ角を適切に下げることによって、より高い飛行速度を達成できます。
 - 機体本体がライブビューの端に映り込む場合があります。
-

ジンバル角度

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。バーをドラッグしてジンバル角度を制御します。

ジンバル操作モード

2 種類のジンバル操作モードがあります。***> **制御** で各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。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、ジンバルは機体のローリングに同調してロールし、FOV 視点の飛行体験を提供します。

カメラに関する注記

- ⚠️ • センサーの破損を避けるため、レーザーショーのようなレーザー光線のある環境にカメラのレンズをさらしたり、晴れた日の太陽のような強い光源に長時間カメラを向け続けたりしないでください。
- 使用中と保管中、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。
- カメラの通気口を塞がないでください。熱が発生して、負傷したり、機器が損傷したりするおそれがあります。

4.9 写真と動画の保存とエクスポート

収納

機体には内部ストレージが搭載されています。写真と動画のデータを内部ストレージに保存できます。

- ⚠️ • 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。
- デバイス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。


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。詳しくは、次のセクションを参照してください。
- 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に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。

4.10 クイック転送

DJI Neo 2 は Wi-Fi 経由でスマートフォンに直接接続できるため、DJI Neo 2 からスマートフォンに写真や動画をダウンロードできます。

モバイルアプリ制御では、スマートフォンを DJI Neo 2 に接続した後、[アルバム] ビューに移動して、クイック転送モードに入ります。

DJI Neo 2 がスマートフォンに接続されていない場合は、DJI Fly のホーム画面でクイック転送または Wi-Fi デバイスカードをタップして、クイック転送モードに入ることができます。スマートフォンで DJI Fly のアルバムに移動し、右上隅の  をタップして、クイック転送モードに入ることもできます。

初めてスマートフォンを DJI Neo 2 に接続する時、DJI Neo 2 の電源ボタンを長押しして、接続を確定してください。

-
- ⚠️ • 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 12 MB/秒に低下します。
 - 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、デバイス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。
-
- 💡 • クイック転送モードでアルバムを表示しているとき、DJI Neo 2 の温度が一定以上になると、自動的に ECO モードが有効になります。そして、最大ダウンロードレートは 30 MB/秒に低下します。アプリに表示されたプロンプトに注意してください。
-

DJI RC-N3

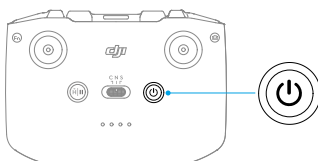
5 DJI RC-N3

5.1 操作

電源のオン/オフ

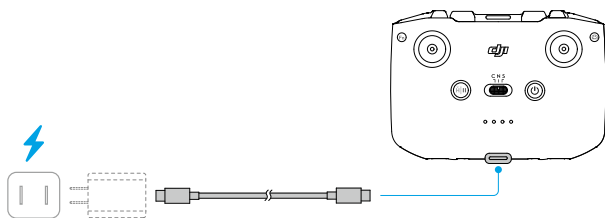
電源ボタンを 1 回押すと、現在のバッテリー残量を確認できます。

1 回押し、次に長押しすると、送信機の電源オン/オフを切り替えられます。



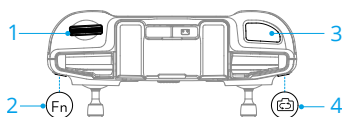
バッテリーの充電

充電器を送信機の USB-C ポートに接続します。



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

ジンバルとカメラの操作

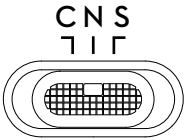


1. ジンバルダイヤル：ジンバルのチルトを制御します。

2. **シャッター／録画ボタン**：1回押すと、写真を撮影するか、または録画を開始／停止します。
3. **静止画／動画ボタン**：1回押すと写真モードと動画モードを切り替えます。

フライトモードスイッチ

このスイッチを切り替えて、目的のフライトモードを選択します。

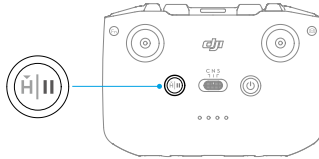


位置	フライトモード
C	シネモード
N	ノーマルモード
S	スポーツモード

飛行一時停止／RTH ボタン

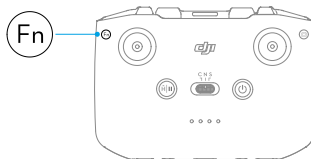
一度押すと、機体の動作にブレーキがかかり、その場でホバリングします。

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



カスタムボタン

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



5.2 バッテリー残量 LED

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

5.3 送信機のアラート

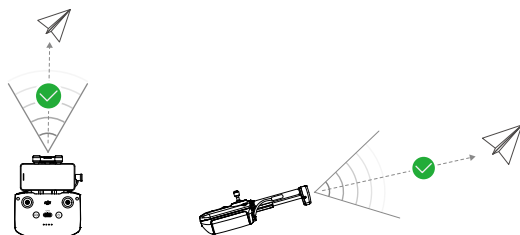
送信機は RTH 中にアラート音を鳴らします、これを止めることはできません。送信機は、送信機のバッテリー残量が低下するとアラート音が鳴ります。電源ボタンを押すと、バッテリー残量低下のアラート音はキャンセルできます。バッテリー残量が極度に低くなると、アラート音はキャンセルできません。

送信機の電源が入っている状態で、機体またはモバイル機器の DJI Fly アプリに接続せずに一定時間操作しないと、アラート音が鳴ります。アラート音が止まると、送信機は自動的に電源がオフになります。操作スティックを動かすか、任意のボタンを押すと、キャンセルされません。

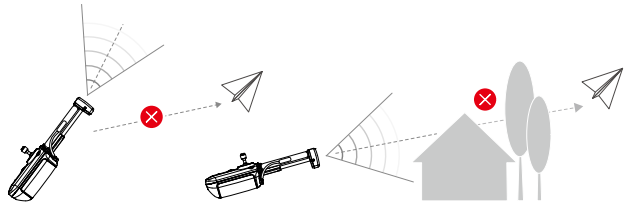
5.4 最適な伝送範囲

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

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。姿勢インジケータの表示に従って、送信機の向きを調整して、機体が最適な伝送範囲内にあることを確認してください。

5.5 送信機のリンク

送信機をコンボとして購入した場合は、送信機はすでに機体にリンクされています。別々に購入した場合には以下の手順に従って機器をリンクさせてください。

- 機体と送信機の電源を入れます。
- DJI Fly を開始します。
- カメラビューで、***> **制御（コントロール）** > **機体の再ペアリング** をタップします。リンク中、送信機はピープ音を鳴らします。
- 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、機体はピープ音を鳴らし、バッテリー残量 LED が連続して点滅します。リンクが正常に行われたら、送信機がピープ音を 2 回鳴らします。

- 💡
- 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。

付録

6 付録

6.1 仕様

仕様については、以下のウェブサイトをご参照してください。

<https://www.dji.com/neo-2/specs>

6.2 互換性

互換性のある製品については、次のウェブサイトをご覧ください。

<https://www.dji.com/neo-2/faq>

6.3 ファームウェア更新

デバイスを更新するには、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

モバイルアプリ制御を使用する場合は、DJI Fly のホーム画面のプロンプト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には、インターネット接続が必要となります。

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

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

DJI Assistant 2（一般向けドローン用）の使用

DJI Assistant 2（一般向けドローン用）を使用して、すべてのデバイスを別々にアップデートします。

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のを待ちます。ファームウェア更新が自動的に開始されます。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、DJI Neo 2 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、デバイスのバッテリー残量が 20%以上で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、ステータスインジケーターが点滅して、DJI Neo 2 が再起動しますが、これは正常な動作です。更新が完了するまで、しばらくお待ちください。
-

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

<https://www.dji.com/neo-2/downloads>

6.4 フライトレコーダー

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

6.5 アフターサービス情報

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



連絡先

DJI サポート

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



<https://www.dji.com/neo-2/downloads>

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

DJI と DJI NEO は、DJI の商標です。

Copyright © 2025 DJI All Rights Reserved.