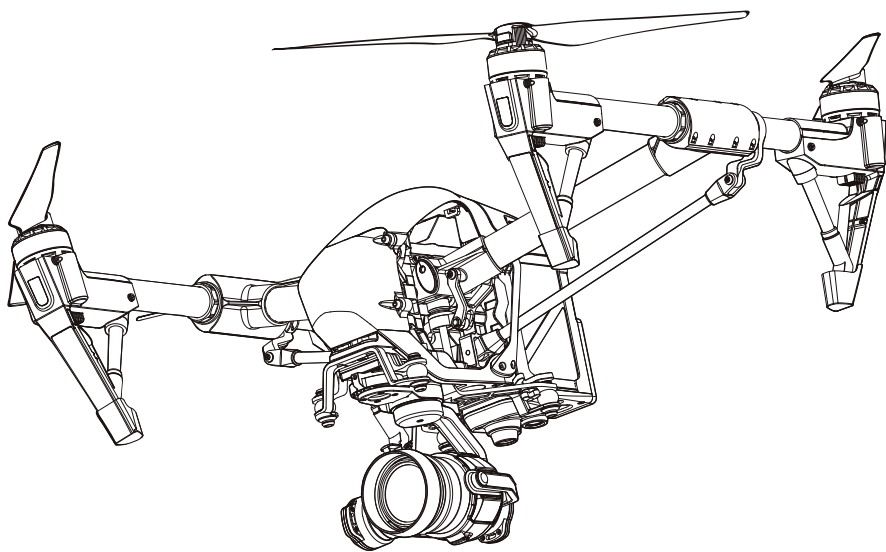


# INSPIRE 1 PRO

## クイックスタートガイド

V1.2

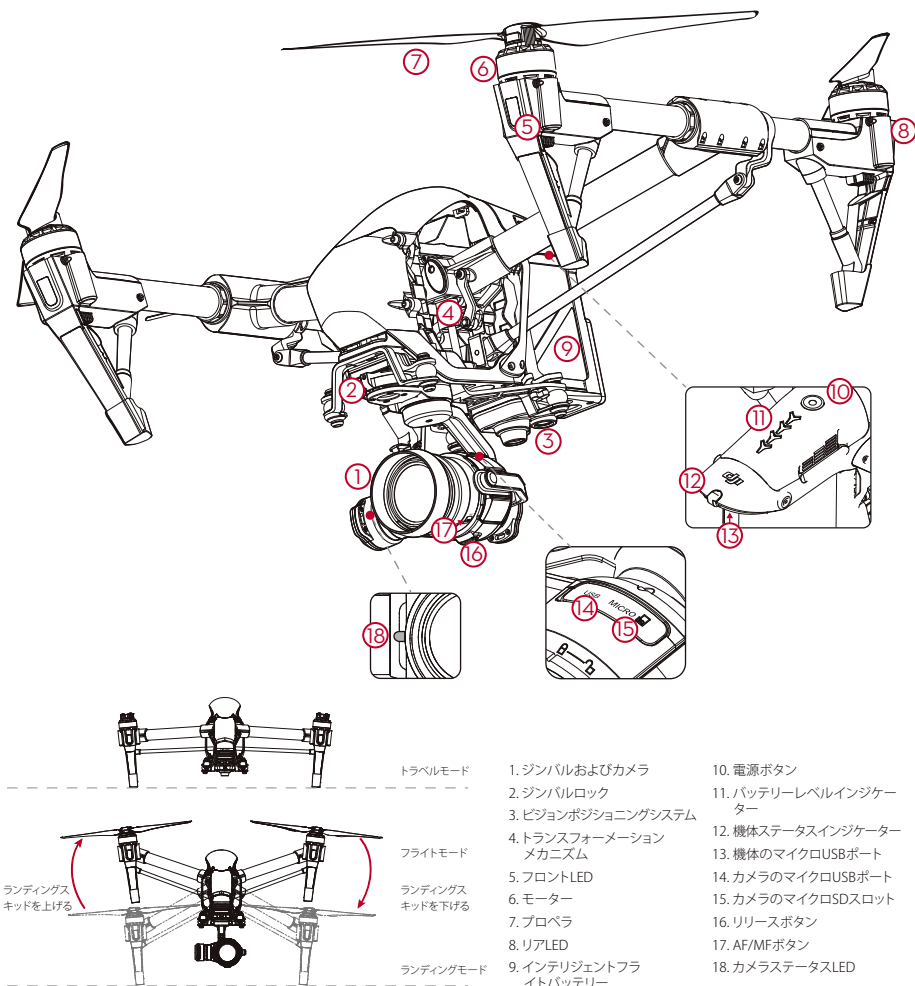


# INSPIRE 1 PRO

Inspire 1 Proは、15mm f/1.7 (35mm版換算30mm) マイクロフォーサーズ交換式レンズを備えたZenmuse X5ジンバル&カメラを搭載しており、16MPの鮮明なスチール写真のほか、最大4Kの安定した動画撮影が可能です。また、により上下に可動式のランディングギアにより、カメラから360°さえぎる物のない映像撮影が可能です。

DJI GO appを使用して、ピント、シャッター速度、絞り、ISOを手動で調節できます。DJIフォーカス(ワイヤレスフォロフォーカスシステム)は、Inspire 1 Proのリモートコントローラーにリンク可能で、フライトレンジ全体にわたってシームレスで感覚的なカメラコントロールを可能にします。

先進的なフライトコントローラーにより、室内でも屋外でも、安全かつ簡単に、Inspire 1 Pro の安定した飛行を行うことができます。革命的なビジョンポジショニングシステム(VPS)により、GPSなしでも、機体を低い高度でホバリングさせることが可能です。他のすべてのDJIフライトコントローラーと同様に、コントローラーのシグナルを受信できなくなった場合や、バッテリー残量低下の警告が発生した場合は、リターントゥホーム機能で帰還させることができます。Inspire 1 Proは、最高飛行速度18m/s\*、最長飛行時間15分\*(フル充電した4500 mAhインテリジェントフライトバッテリーを使用した場合)を誇ります。



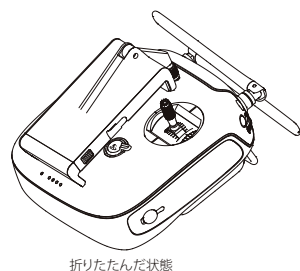
\* 最大飛行速度と最大飛行時間(ホバリング状態)は、海拔0メートルかつ無風状態のラボ環境で計測した数値です。あくまで参考値としてご理解ください。

# リモートコントローラー

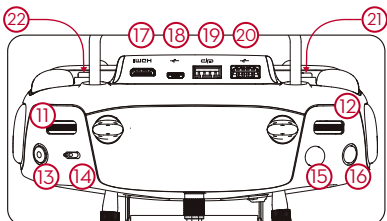
Inspire 1 Proリモートコントローラーの最長伝送距離は、16,400 フィート (5 km)\*です。内蔵のLiPoバッテリーにより、一度の充電で4時間の使用が可能です。

人間工学に基づいたデザインにより、写真・ビデオの撮影と再生、およびジンバルのコントロールを手元で快適に行うことができます。これは飛行中に操作する上では大変重要なことです。ランディングギアの上げ下げやリターントゥホームの作動などの重要な機能も、簡単なタップ操作のみで行うことができます。

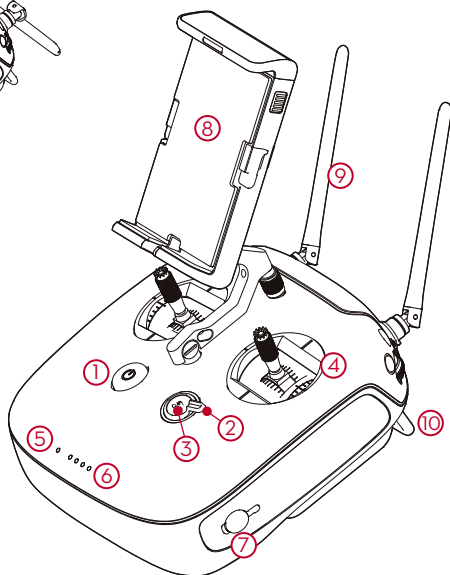
Lightbridge HDビデオダウンリンクはリモートコントローラーに統合されており、カメラのとらえる映像をDJI GO app上でリアルタイムで見ることができます。デュアルリモートコントローラーモードを使えば、2台のコントローラーを使って、機体とカメラを操作することが可能です。両コントローラー相互の通信可能距離は最大50mです。



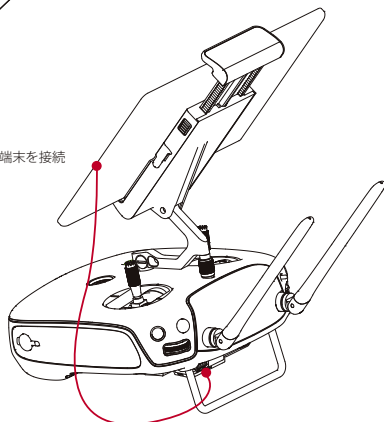
11. ジンバルダイヤル
12. カメラセッティングダイヤル
13. ビデオレコーディングボタン
14. フライトモードスイッチ
15. シャッターボタン
16. 再生ボタン
17. ミニHDMIポート
18. マイクロUSBポート
19. CANポート
20. USBポート
21. C1 ボタン
22. C2 ボタン



1. 電源ボタン
2. トランスフォーメーションスイッチ
3. リターントゥホーム (RTH) ボタン
4. コントロールスティック
5. ステータスLED
6. バッテリー残量表示LED
7. 電源ポート
8. モバイル端末ホルダー
9. アンテナ
10. ハンドルバー



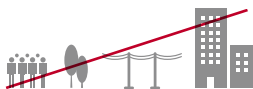
モバイル端末を接続



\* 最大伝送距離は、ラボ環境でテストした場合の数値です。この数値は飛行区域の条件によって変化するため、単なる参考値とお考えください。

# 安全飛行

DJIは、ユーザーの皆様に、安全に、かつ責任をもってフライトを楽しんでいただきたいと望んでいます。



人の真上又は近く、および、木、電線、建物の近くに飛ばさないでください。



飛行高度に注意してください

400フィート (120m) 未満の高度で飛行してください。



あなたと周囲の人たちの安全のために、基本的なフライトガイドラインを理解して頂くことは大変重要です。詳細は、安全ガイドラインおよび免責事項をお読みください。



雨、雪、霧、および22 mphまたは10 m/sを超える風の中で飛ばさないでください。



機体から目を離さないでください

視界を遮る建物や障害物のあるところでのフライトは避けてください。



飛行禁止区域

詳細はこちら:  
<http://flysafe.dji.com/no-fly>



- 海拔14,700フィート (4,500 m) 以上の高度で飛行する場合、バッテリーおよび機体のパフォーマンスが低下する恐れがあるため、細心の注意を払ってください。
- Inspire 1 ProのコンパスおよびGPSは、極地では正常に作動しません。機体は自動的にATTIモードに切り替わり、VPSでポジショニングを行います。

## ● コンパスのキャリブレーション

DJI GO アプリまたはステータスインジケータから指示がある場合にのみコンパスを較正してください。コンパスを較正するときは以下のルールを順守してください:

1. 磁鉄鉱、駐車場ビル、補強鋼を使用した地下階層など強い磁性干渉を受ける可能性のある場所でコンパスを較正しないでください。
2. 較正中には、携帯電話などの強磁性体を身に着けないでください。
3. DJI GO アプリは、較正完了後に強力な干渉によりコンパスが影響を受けた場合、コンパスの問題を解決するよう確認メッセージを表示します。表示される手順に従ってコンパスの問題を解決してください。

## ● ポジショニングシステム(Pモード)

機体は、GPSとビジョンポジショニングシステム(VPS)により、正確なポジショニングで安定した飛行を行うことができます。フライト時にはPモードに設定することを強くお勧めします。Pモードには、GPSシグナルと機体の高度により、以下の3つの状態があります:

P-GPS: GPSとVPSの両方を使用してポジショニングを行います。機体はリターントゥホーム機能により帰還できます。

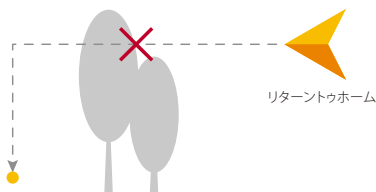
P-OPTI: ポジショニングにVPSのみを使用します(<9.8フィート)。リターントゥホームは使用できません。

P-ATTI: GPSとVPSいずれも使用できません。機体はバランスを保つことはできませんが、左右にドリフトします。リターントゥホームは使用できません。

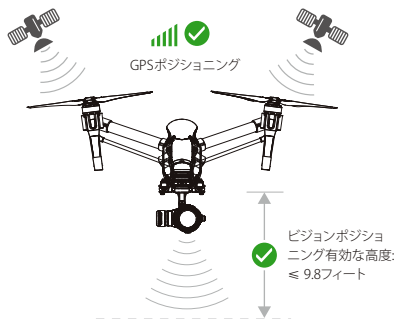


リモートコントローラーのフライトモードのスイッチを"P"に切り替え、離陸前に、衛星のカウントが安定するのを待ってください。

ビジョンポジショニングシステムの効果的な高度は、9.8フィート未満です。ビジョンポジショニングシステムは、はっきりとした模様(パターン)のない地面、または水面の上空、および光の弱い場所では適切に動作しません(< 100 lux)。



リターントゥホーム



GPSポジショニング

ビジョンポジショニング有効な高度:  
≤ 9.8フィート

## ● リターントゥホーム

機体がホームポイントを記録できるように、GPSシグナル(緑のバー)が強い状態で離陸するように注意してください。機体は以下の場合自動的にホームポイントに帰還します。スマートRTH: パイロットがRTHボタンを押した時。ローバッテリーRTH: バッテリーレベルが低くなった時、または危険なレベルまで低下した時。フェイルセーフRTH: リモートコントローラーのシグナルを受信しなくなった時。



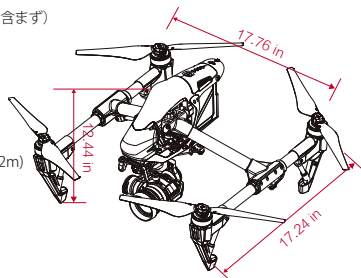
- 機体がホームポイントに帰還する際は、障害物を自動的に回避しないため、適切なRTH高度を離陸前に設定する必要があります。また、RTHで帰還時は、コントロールスティックを使って機体高度をコントロールしてください。詳細は、安全ガイドライン及び免責事項を参照してください。



# スペック

## ● 機体 (モデル: T600)

重量	2870 g (バッテリー、プロペラ装着時、Zenmuse X5が含まず) 3400 g (バッテリー、プロペラ、Zenmuse X5装着時)
最大荷重	3500 g
最大チルト角	35°
最大上昇速度	5 m/s
最大下降速度	4 m/s
最大速度	18 m/s (ATTIモード、無風の場合)
海面からの最大高度	4500 m (ソフトウェアの最大高度: 離陸地点から121.92m)
最大飛行時間	約15分
動作環境温度	-10°C~40°C



## ● ジンバル

角振動範囲	±0.02°
操作可能範囲	ピッチ: -90°~+30° / パン: ±320°
最大操作可能速度	ピッチ: 120°/s / パン: 180°/s

## ● ビジョンポジショニング

速度範囲	<8 m/s (高度2 m)
高度範囲	5 cm~500 cm
動作環境	明瞭なパターンを持つ表面と十分な明るさ(>15ルクス)
動作範囲	<300 cm

## ● カメラ (名称/モデル: ZENMUSE X5/FC550)

センサー	Type 4/3 CMOSセンサー、有効画素数: 16M
レンズ	DJI MFT 15mm f/1.7 ASPH (FOV72°35 mm形式に相当: 30 mm)
ISOレンジ	100-25600
電子シャッター速度	8 s~1/8000 s
画像最大サイズ	4608×3456
スチール写真モード	シングル撮影、バースト撮影: 3/5/7フレーム、タイムラプス (3/5/7/10/20/30/60 秒) オートエクスポージャーブラケティング(AEB): 0.7EV/ バiasでの3/5ブラケットフレーム、
ビデオ解像度	UHD: 4K (4096×2160) 24/25p; 4K (3840×2160) 24/25/30p; 2.7K (2704×1520) 24/25/30p FHD: 1920×1080 24/25/30/48/50/60p
最大書き込み速度	60 Mbps
サポートされるファイル形式	FAT32 (≤ 32 GB); exFAT (> 32 GB)
静止画	JPEG、DNG(RAW)
動画	MP4/MOV (MPEG-4 AVC/H.264)
サポートされるSDカードタイプ	マイクロSD、最大容量: 64GB、クラス10またはUHS-1規格必須
動作温度範囲	0°C~40°C

## ● 送信機 (名称: C1)

動作周波数	922.7 MHz~927.7 MHz (日本のみ) 5.725 GHz~5.825 GHz 2.400 GHz~2.483 GHz
伝送距離	FCC準拠: 5 km; CE準拠: 3.5 km (屋外でささげる物がない場合)
ビデオ出力ポート	USB、ミニHDMI
動作温度範囲	-10°C~40°C
バッテリー	6000 mAh LiPo 2S

## ● 充電器 (モデル: A14-100P1A)

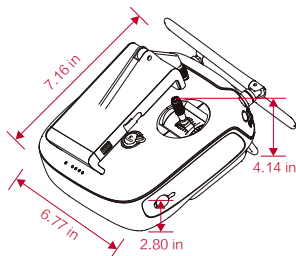
電圧	26.3 V
定格電力	100 W

## ● インテリジェントフライトバッテリー (モデル: TB47、標準)

容量	4500 mAh
電圧	22.2 V
バッテリータイプ	LiPo 6S高電圧バッテリー
出力	99.9 Wh
重量	570 g
動作温度	-10°C~40°C
最大充電電力	180 W

## ● インテリジェントフライトバッテリー (モデル: TB48、オプション)

容量	5700 mAh
電圧	22.8 V
バッテリータイプ	LiPo 6S高電圧バッテリー
出力	129.6 Wh
重量	670 g
動作温度	-10°C~40°C
最大充電電力	180 W



# INSPIRE 1 PRO の使用

## 1. DJI GOアプリのダウンロード

App StoreまたはGoogle Playで「DJI GO」を検索し、モバイル端末にアプリをダウンロードしてください。



DJI GO app

## 2. チュートリアルビデオの視聴

www.dji.com または DJI GOアプリで、チュートリアルビデオをご覧ください。

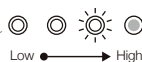
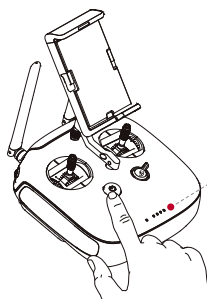
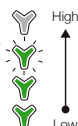
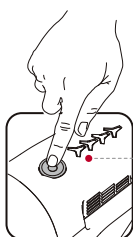


チュートリアルビデオ

⚠️ • DJI GOは、iOS 8.0以降およびAndroid 4.1.2以降をサポートしています。

## 3. バッテリーレベルの確認

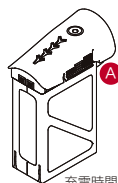
- 1回押して、バッテリーレベルを確認します。
- 長押しして、電源をオン/オフにします。



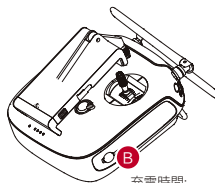
## 4. 充電



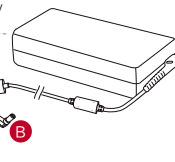
バッテリーを取り出す



充電時間:  
~1時間18分\*



充電時間:  
~2.5 時間\*

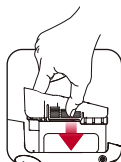


\* 付属充電器

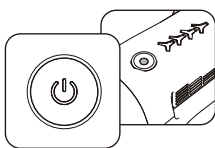
- ⚠️
- インテリジェントフライトバッテリーの初回使用時は、フル充電してください。
  - インテリジェントフライトバッテリーとリモートコントローラーには、DJI公式Inspire 1 Pro用充電器のみ使用してください。
  - 充電前に、インテリジェントフライトバッテリーの電源をOFFにしてください。

## 5. 機体の準備

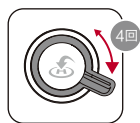
バッテリーを挿入



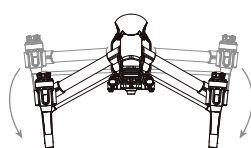
リモートコントローラーと機体の電源を入れる



トランスフォーメーションスイッチを最低4回上下にトグルしてください。



機体をランディングモードに変形します。



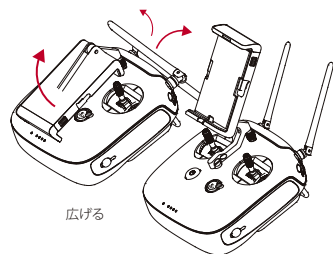
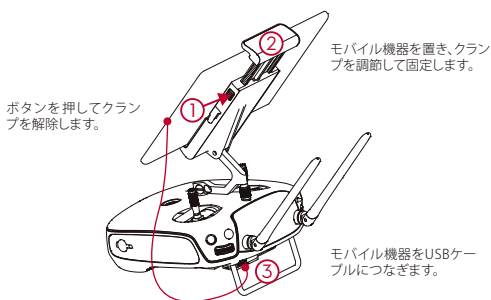
- ⚠️
- デュアルリモートコントローラーモードでは、ランディングスキッドはマスターリモートコントローラーからのみ変形操作ができます。
  - ランディングギアの変形操作を、荒い地面や吸音性のある地面（例：カーペット）上で行うのは避けてください。

## 6. リモートコントローラーの準備

モバイル端末ホルダーとアンテナを展開します。



最適な伝送レンジ



### デュアルリモートコントローラー

マスターとスレーブの両リモートコントローラー(RC)をリンクする必要があります。マスターRC上でDJI GO Appを起動し、カメラビュー画面 を開いてください。画面の上部をタップして、RC設定を開いてください。

RCステータスを“Master”に設定し、任意の接続パスワードを入力してください。同様に、スレーブRC上で、RCステータスを“Slave”に設定してください。その後、“Search”をタップして接続するマスターRCを探し、事前に設定したパスワードを使って、マスターRCに接続してください。

- シグナルの干渉を避けるため、他の2.4 GHzのデバイスを同時に使用しないでください。
- 電波の干渉を防ぐため、3機以上の機体を同じ場所(サッカー場程度の広さの場所)で得ください。

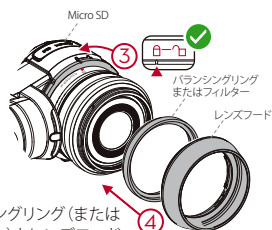
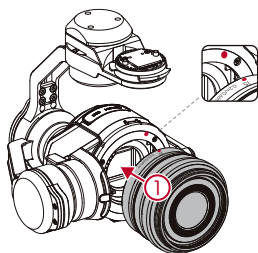
## 7. カメラの取り付け

レンズマウントインデックスの位置を合わせて、カメラ本体にレンズを装着します。

レンズを、クリック音が聞こえるまで時計回りに回します。

レンズロックを、クリック音が聞こえるまで反時計回りに回しロックします。

- ⓘ レンズとカメラ本体の接合部をしっかりと絞めます。
- ⓘ レンズを取り外すとき又は取り付けるときは、リリースボタンを押して接合部を緩めます。

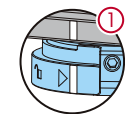


バランシングリング(またはフィルター)とレンズフードをマウントしてください。  
Micro SDカードを挿入してください。

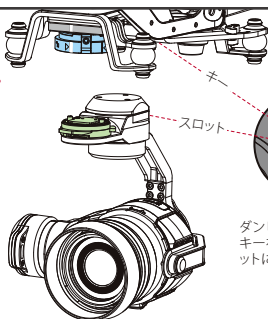
- カメラレンズは常にAFモードに設定してください。
- リリースボタンを押しながら、レンズを反時計回りに回転させて、取り外してください。
- バランシングリングとフィルターを同時に装着しないでください。



## 8. ジンバルおよびカメラの取り付け



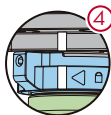
ジンバルロックを解除位置まで回転させてください。



ダンピングプレート上のキーをジンバル上のスロットに合わせてください。



白い線を合わせて、ジンバルを挿入してください。

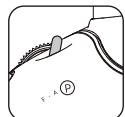


ジンバルロックをロック位置まで回転させてください。

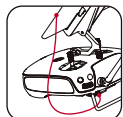


- 機体をトラベルモードにする前に、必ずジンバルを取り外してください。
- ジンバルをマウントまたは取り外す前に、必ず機体の電源をOFFにしてください。

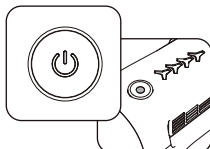
## 9. フライトの準備



フライトモードを、最も安全なPモードに設定してください。



モバイル端末を取り付けてください。

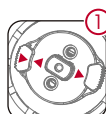
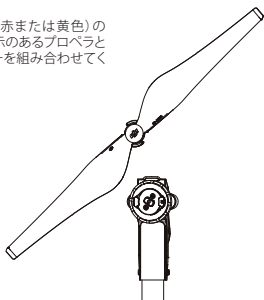


リモートコントローラーと機体の電源をONにしてください。

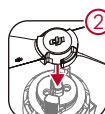


DJI GO appを起動し、カメラビューを開いてください。

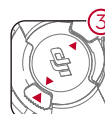
同じ色 (赤または黄色) の矢印表示のあるプロペラとモーターを組み合わせてください。



プロペラロックを双方の矢印の位置が合い、クリック音がするまで回転してください。



プロペラをモーターに取り付けてください。



再度、プロペラロックをクリック音がするまで回転してください。

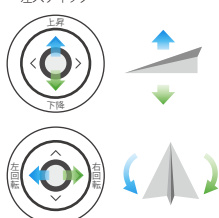


- プロペラが正しくしっかりと装着できたことを確認してください。

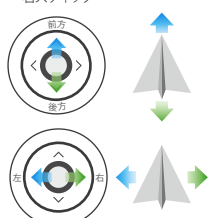
## 10. リモートコントローラーの操作

スティックモードは初期設定でMode 2に設定されています (スロットルは左スティックでコントロールします)。左スティックは機体の高度と進行方向をコントロールします。右スティックは、機体の前進、後退、横方向の移動をコントロールします。ジンバルダイヤルはカメラの傾きをコントロールします。

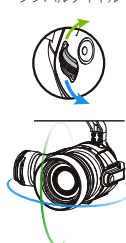
左スティック



右スティック



ジンバルダイヤル



- スティックモードはDJI GO appで変更できます。

## 11. フライト

### Safe to Fly (GPS)

離陸前に、DJI GO appの機体ステータスバーに“Safe to Fly (GPS)”と表示されていることを確認します。

DJI GOアプリ:



自動離陸

機体は離陸後、高度4フィート(1.2m)の位置でホバリングします。



リターントゥホーム

機体をホームポイントに帰還させます。実行途中に中止する場合は、もう一度タップします。



自動着陸

機体は、垂直に着陸し、モーターを停止します。



● 機体がホームポイントに帰還する際は、障害物を自律的に回避しないため、適切なRTH高度を離陸前に設定する必要があります。また、RTHで帰還時は、コントロールスティックを使って機体高度をコントロールしてください。詳細は、安全ガイドライン及び免責事項を参照してください。

#### 手動による離陸



コンビネーションスティックコマンドで、モーターを始動/停止

左スティックを上(ゆっくりと)動かして離陸

#### 手動による着陸

着陸前に、ランディングギアが下りていることを確認してください。



上げる



下げる

ランディングギアを下ろしたいのに、スイッチがすでに下の位置になっている場合、スイッチを再度上下にトグルしてください。

#### リターントゥホーム(RC)



DJI GO appのRTHボタンと同様。機体をホームポイントに帰還させる。このボタンを長押しして、RTHプロセスを開始する。キャンセルするにはもう一度押す。



左スティックを、地面に着くまで、下へ(ゆっくりと)動かします。着陸後そのままスティックを数秒下へ押し下げた状態を保ち、モーターを停止させます。



- 回転しているプロペラは危険です。狭い場所または近くに人がいる場所でモーターを起動しないでください。
- 飛行中に、コンビネーションスティックコマンドを使用しないでください。墜落の原因になります。
- モーターが回転している間は、リモートコントローラーから手を離さないでください。
- 着陸後、リモートコントローラーの電源を切る前に、機体の電源をOFFにしてください。
- 離陸する際は、開けた場所の平らな地面を選び、機体の後部があなた(パイロット)の方に向いた状態にしてください。

## 付録

#### 機体ステータスインジケータの説明



遅い点滅 … Safe to Fly, GPS動作中



遅い点滅 … ビジョンポジショニングシステム動作中、GPSなし



遅い点滅 … P-ATTIまたはATTI



速い … リモートコントローラーがリンクされていない



遅い点滅 … ローバッテリーレベル警告



速い点滅 … 致命的なローバッテリーレベル警告



点灯 … 致命的なエラー



… コンパスのキャリブ

#### 送信機のステータスLED



RCはノーマルの状態で、機体に接続していない



RCはノーマルの状態で、機体に接続している



RCはスリープモードで、機体に接続していない



RCはスリープモードで、機体に接続している



ローバッテリー警告/RCエラー



RCが5分間アイドル状態

#### ビデオのダウンロード

● 撮影中に、ビデオおよび写真の圧縮ファイルが自動的にモバイル端末に保存されます。撮影したビデオおよび写真は、DJI GO appのライブラリで閲覧することができます。

● 最高の画質を得るために、DJI GO appもしくはSDカードリーダーを使用して、オリジナルのHDファイルをダウンロードしてください。

※ このクイックスタートガイドの内容は、予告なく変更されることがあります。

詳細な情報は、こちらのユーザーマニュアルを参照してください:

[www.dji.com/product/inspire-1-pro-and-raw](http://www.dji.com/product/inspire-1-pro-and-raw)

©2015 DJI. All Rights Reserved.

Designed by DJI. Printed in China.

# INSPIRE 1 PRO

Creativity Unleashed