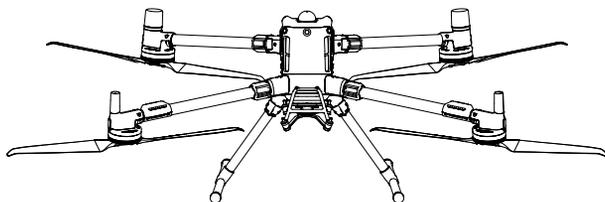


dji MATRICE 400

ユーザーマニュアル

v1.0 2025.06





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

- ⚠️ • この製品の動作環境温度は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。

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://enterprise.dji.com/matrice-400/video>

DJI Assistant 2 のダウンロード

以下のリンクから、DJI ASSISTANT™ 2 (Enterprise シリーズ) をダウンロードしてインストールします。

<https://www.dji.com/downloads/software/assistant-dji-2-for-matrice>

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 Assistant 2 のダウンロード	4
1 概要	9
1.1 機体	9
1.2 送信機	10
1.3 BS100 インテリジェント バッテリーステーション	12
2 飛行の安全性	13
2.1 責任ある機体操作	13
2.2 飛行制限	13
GEO (Geospatial Environment Online) システム	13
GEO 区域	14
飛行制限	14
緩衝区域	15
GEO 区域のロック解除	16
飛行高度と距離制限	17
飛行高度と最大ペイロード	18
2.3 飛行環境の条件	18
3 初めてのご使用にあたって	20
3.1 充電中	20
3.2 送信機の準備	21
WB37 インテリジェント バッテリーの取り付け	21
アンテナの調整	21
ストラップとブラケットキットの取り付け	22
3.3 機体の準備	22
ランディングギアの取り付け	22
機体の展開	22
ジンバルカメラの取り付け	23
インテリジェント フライトバッテリーの取り付け	23
3.4 アクティベーション	24
3.5 飛行の基本	24
フライト前チェックリスト	24
モーターの始動/停止	25
モーターの始動	25

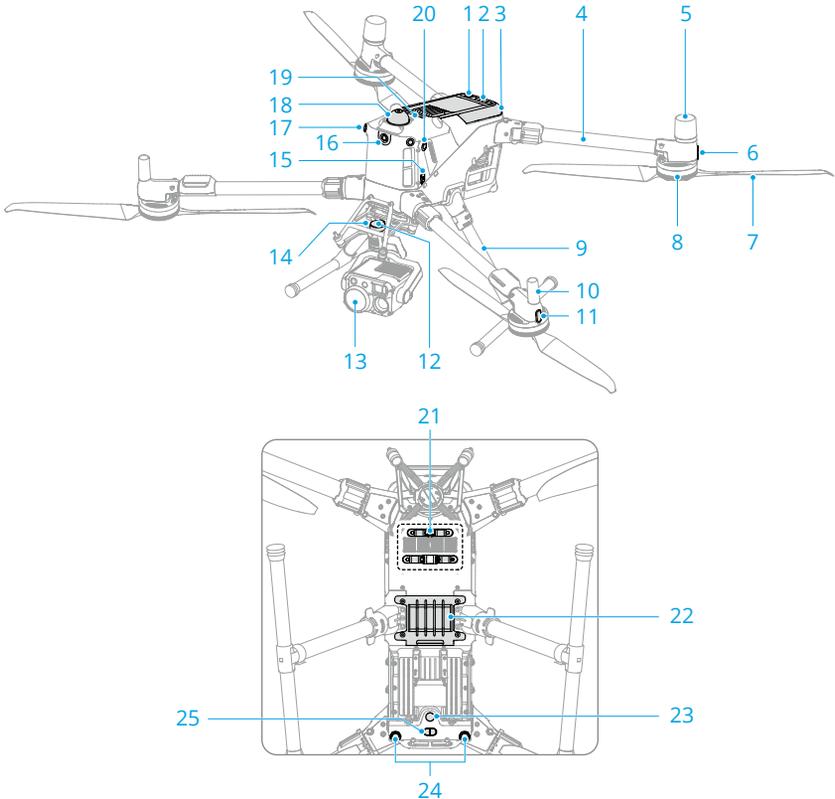
	モーターの停止	25
	飛行中のモーター停止	26
	機体の制御	26
4	機体	28
4.1	フライトモード	28
4.2	機体ステータスインジケータ	29
4.3	ビーコン	30
4.4	プロペラ	31
	注記	31
4.5	FPV カメラ	31
4.6	ジンバルカメラ	32
4.7	インテリジェント バッテリーステーション	32
4.8	インテリジェント フライトバッテリー	32
	注記	32
	バッテリー残量の確認	33
	バッテリーのウォームアップ	34
	バッテリーの保管	34
4.9	機体 RTK	35
	RTK の有効化 / 無効化	35
	カスタムネットワーク RTK	35
4.10	RTH (ホーム帰還)	36
	注記	37
	アドバンスド RTH	38
	開始方法	38
	RTH 手順	39
	RTH 設定	40
	着陸確認	42
4.11	検知システム	43
	検知範囲	45
	警告	46
	視覚アシスト	48
4.12	高度操縦支援システム (APAS)	49
	警告	50
	着陸保護	50
4.13	DJI AirSense	50
4.14	機体の IP 等級	52
4.15	拡張ポート	52
5	送信機	53
5.1	バッテリーの充電	53
5.2	カスタムボタン	54

5.3	ボタンの組合せ	54
5.4	タッチ画面の操作	55
5.5	送信機の LED	56
	ステータス LED	56
	バッテリー残量 LED	56
5.6	送信機のアラート	56
5.7	最適な伝送範囲	57
5.8	送信機のリンク	58
5.9	HDMI 設定	58
5.10	デュアルオペレーターモード	58
	デュアルオペレーターモードの設定	59
	デュアルオペレーターモードの使用	59
5.11	DJI RC Plus 2 sub2G SDR モジュール	60
6	DJI Pilot 2 アプリ	62
6.1	ホーム画面	62
6.2	カメラビュー	63
	FPV カメラビュー	63
	トップバー	65
	ナビゲーション表示	66
	プライマリーフライトディスプレイ	68
	レーザー距離測定	69
7	付録	71
7.1	仕様	71
7.2	ファームウェアの更新	71
	DJI Pilot 2 の使用	71
	機体と送信機のファームウェア更新	71
	バッテリーステーションとバッテリーのファームウェア更新	71
	オフラインでのファームウェア更新	72
	DJI Assistant 2 (Enterprise シリーズ) の使用	72
	機体と送信機のファームウェア更新	72
	お知らせ	72
7.3	フライトレコーダー	73
7.4	強化伝送の使用	73
	ナノ SIM カードの取り付け	74
	DJI セルラードングル 2 の取り付け	74
	強化伝送の使用	75
	セキュリティ戦略	75
	送信機使用上の注意	76
	4G ネットワーク要件	76
7.5	キャリブレーション	77

	コンパス キャリブレーション	77
7.6	フライト後チェックリスト	77
7.7	トラブルシューティングの手順	77
7.8	リスクと警告	78
7.9	廃棄処分について	78

1 概要

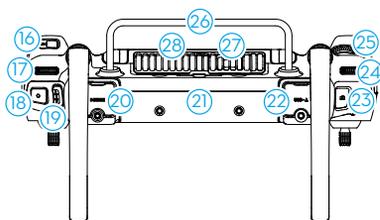
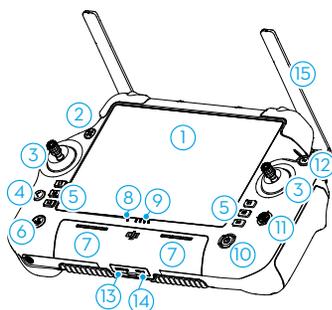
1.1 機体



- | | |
|-----------------------|-------------------------|
| 1. 電源ボタン | 10. アンテナ |
| 2. バッテリー残量 LED | 11. フロント LED |
| 3. インテリジェント フライトバッテリー | 12. ジンバルコネクター (DGC 2.0) |
| 4. フレームアーム | 13. ジンバルカメラ (別売り) |
| 5. GNSS アンテナ | 14. リリースボタン |
| 6. 機体ステータスインジケーター | 15. USB-C 補助ポート |
| 7. プロペラ | 16. FPV カメラ |
| 8. モーター | 17. 全方向ビジョンシステム |
| 9. ランディングギア (着陸装置) | 18. 回転式 LiDAR |

- 19. トップ LiDAR
- 20. ビーコン
- 21. E-Port V2
- 22. セルラードングル収納部
- 23. 補助ライト
- 24. 下方ビジョンシステム
- 25. 3D 赤外線検知システム

1.2 送信機



1. タッチ画面
2. 機体の権限ボタン
機体を制御し、機体の制御状態を示すために使用されます。詳細については、ホーム画面のガイドを参照してください。
3. プロポスティック
4. 戻る / 機能ボタン
1 回押しと前の画面に戻ります。2 回押しとホーム画面に戻ります。
戻るボタンと別のボタンを使用して、ボタンの組合せを有効にします。詳しくは、[ボタンの組合せ](#)のセクションを参照してください。
5. L1/L2/L3/R1/R2/R3 ボタン
のカメラビューに移動して、各ボタンの具体的な機能を表示します。
6. Return-to-Home (RTH) ボタン

長押しすると、RTH を起動します。再度押しすと、RTH はキャンセルされます。

7. マイク
8. ステータス LED
9. バッテリー残量 LED
10. 電源ボタン

ボタンを 1 回押しと、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 回押しと、タッチ画面のオン / オフを切り替えられます。

11. 5D ボタン
12. 飛行一時停止ボタン

ボタンを 1 回押し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)。

13. microSD カードスロット

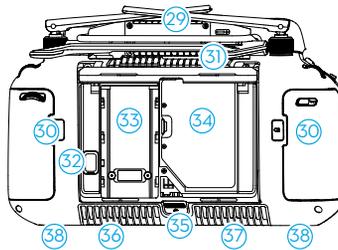
14. USB-C ポート
15. 外部アンテナ
16. C3 カスタムボタン
17. ジンバルダイヤル
18. 録画ボタン
19. フライトモードスイッチ
20. HDMI ポート
21. 内部アンテナ
22. USB-A ポート

ユーザーは、送信機をインテリジェントバッテリーステーションに接続し、ファームウェアの更新を行うことができます。USB フラッシュドライブやメモリカードなどのサードパーティ製機器を挿入することもできます。
23. フォーカス/シャッターボタン

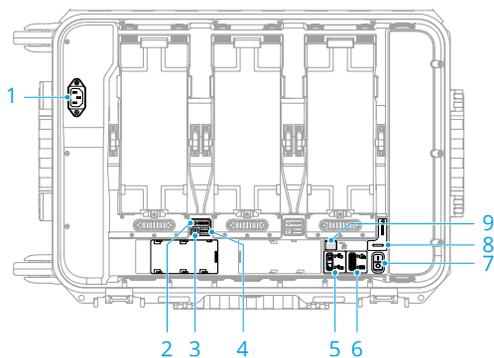
ボタンを半押しするとオートフォーカスが作動し、全押しすると写真を撮影します。
24. ジンバルダイヤル
25. カスタマイズ可能な C4 スクロールホイール
26. ハンドル
27. スピーカー
28. 通気口
29. DJI RC Plus 2 sub2G SDR モジュール
30. C1/C2 カスタムボタン
31. 背面カバー
32. バッテリー解除ボタン
33. バッテリー収納部

WB37 インテリジェントバッテリーの取り付けに使用します。
34. セルラードングル収納部
35. 背面カバーロック解除ボタン
36. ブザー
37. 吸気口
38. M4 ねじ穴

ストラップとブラケットキットの取り付け用。



1.3 BS100 インテリジェント バッテリーステーション



1. 電源ポート
2. TB100 バッテリー LED
3. WB37 バッテリー LED
4. WB37 バッテリー取り外しボタン
5. サイレントモード切替スイッチ&LED
6. 充電モード切替スイッチ&LED
7. 電源スイッチ
8. バッテリーステーション LED
9. USB-C 充電ポート

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 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。

2.2 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

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。

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 Pilot 2 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>。

飛行制限

次のセクションでは、上記の GEO 区域での飛行制限について詳しく説明します。

制限区域（赤色）

UAV の制限区域での飛行は禁止されています。制限区域での飛行許可を取得している場合は、<https://fly-safe.dji.com> をご覧いただくか、または flysafe@dji.com に連絡して区域のロックを解除してください。

適用事例

離陸：制限区域では、機体のモーターを始動することはできません。

飛行中：機体が制限区域内を飛行すると、DJI Pilot 2 では 100 秒のカウントダウンを開始します。カウントダウンが終了すると、機体は半自動下降モードで直ちに着陸し、着陸後にモーターをオフにします。

飛行中：制限区域の境界に近づくと、機体は自動的に減速してホバリングします。

承認区域（青色）

機体は、飛行許可を取得していない限り、承認区域で離陸することはできません。

適用事例

離陸：承認区域では、機体のモーターを始動することはできません。承認区域を飛行するには、DJI により認証済の電話番号で登録されたロック解除申請を送信する必要があります。

飛行中：機体が承認区域内を飛行すると、DJI Pilot 2 では 100 秒のカウントダウンを開始します。カウントダウンが終了すると、機体は半自動下降モードで直ちに着陸し、着陸後にモーターをオフにします。

警告区域（黄色）

機体が警告区域内を飛行すると、警告が表示されます。

適用事例

機体は区域内を飛行できますが、ユーザーは警告を理解しておく必要があります。

強化警告区域（オレンジ色）

機体が強化警告区域を飛行すると、警告が表示され、飛行経路の確認をユーザーに促します。

適用事例

警告が確認されると、機体は飛行を継続できます。

高度制限区域（灰色）

高度制限区域内を飛行する場合、機体の高度が制限されます。

適用事例

GNSS 信号が強い場合、機体は高度制限を超えて飛行することはできません。飛行中：GNSS 信号が弱から強に変わると、機体が高度制限を超えたときに、DJI Pilot 2 では 100 秒のカウントダウンを開始します。カウントダウンが終了すると、機体は高度制限を下回る高度でホバリングします。

高度制限区域の境界に近づき、GNSS 信号が強い場合、機体は自動的に減速し、高度制限を超えている場合はホバリングします。

-
-  • 半自動下降：下降中および着陸中に、スロットルスティックコマンドと RTH ボタン以外の全スティックコマンドを使用できます。着陸後、機体のモーターは自動的にオフになります。半自動下降を行う前には、機体を安全な場所へ移動させてください。
-

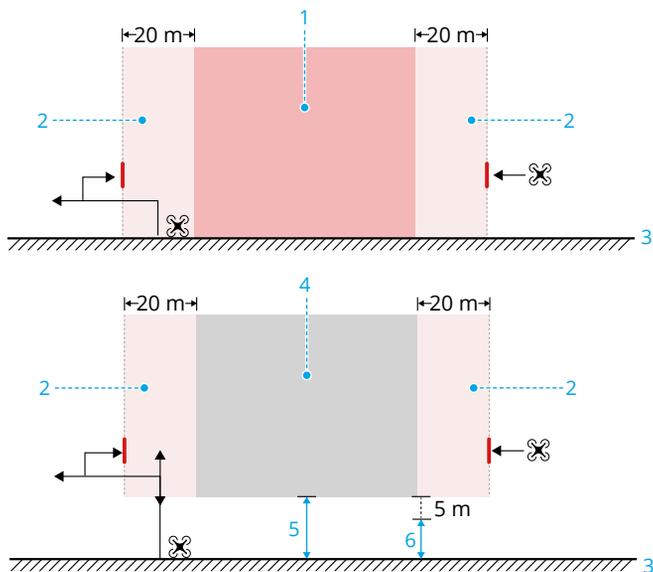
緩衝区域

制限区域 / 承認区域の緩衝区域

制限区域や承認区域に機体が誤って飛行することを防止するため、GEO システムは各制限区域と承認区域の外側に約 20 メートル幅の緩衝区域を作成します。以下の図で示されているとおり、機体が緩衝区域内部に入ると、機体はその場で離陸 / 着陸するか、制限区域や承認区域と反対の方向にのみ飛行できます。そしてロック解除申請が承認されない限り制限区域や承認区域の方向へ飛行することはできません。機体が緩衝区域を離れた後は、機体は緩衝区域に戻って飛行することができません。

高度制限区域の緩衝区域

各高度制限区域の外側には約 20 メートル幅の緩衝区域が設けられます。以下の図で示されているとおり、水平方向で高度制限区域の緩衝区域に接近したときには、機体は徐々に飛行速度を落とし緩衝区域の外側でホバリングします。緩衝区域を下から垂直方向に接近したときには、機体は高度を上げ下げするか高度制限区域と反対方向に飛行することができますが、高度制限区域の方向に飛行することはできません。機体が緩衝区域を離れた後は、機体は緩衝区域に水平方向から戻って飛行することができません。



- | | |
|----------------|-----------|
| 1. 制限区域 / 承認区域 | 4. 高度制限区域 |
| 2. 緩衝区域 | 5. 高度制限 |
| 3. 地面 | 6. 飛行高度 |

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 Fly Safe 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 Pilot 2 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 Pilot 2 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

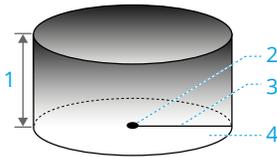
行許可書を提供します。このロック解除オプションは、すべての国と地域で利用でき、安全飛行に関する DJI Fly Safe ウェブサイト <https://fly-safe.dji.com> から申請できます。

モバイル機器でのロック解除：DJI Pilot 2 アプリを起動し、ホーム画面で[GEO 区域マップ]をタップします。ライセンスロック解除のリストを表示し、 をタップしてライセンスロック解除の詳細を表示します。ライセンスロック解除へのリンクと QR コードが表示されます。モバイル機器を使用して QR コードをスキャンし、モバイル機器から直接ロック解除を申請します。

-  ・ 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。

飛行高度と距離制限

最大高度は機体の飛行高度を制限し、最大距離は機体のホームポイント周辺の飛行半径を制限します。飛行安全性向上のために、DJI Pilot 2 アプリでこれらの制限を変更できます。



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

強い GNSS 信号

	飛行制限	DJI Pilot 2 アプリでのプロンプト
最大高度	機体の高度は、DJI Pilot 2 で設定された値を超えることはできません。	最大飛行高度に到達
最大距離	機体からホームポイントまでの直線距離は、DJI Pilot 2 で設定された最大飛行距離を超えることはできません。	最大飛行距離に到達しました。

弱い GNSS 信号

	飛行制限	DJI Pilot 2 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 60 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機能している場合、高度は地表 3 m の高度に制限されます。 明るさが不十分で 3D 赤外線検知システムが機能していない場合、高度は離陸地点から 60 m の高さに制限されます。 	最大飛行高度に到達。
最大距離	制限なし	

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

飛行高度と最大ペイロード

機体の最大ペイロードは、飛行高度とバッテリー残量によって異なります。図は、低バッテリー RTH 時の飛行高度と最大ペイロードの関係を示したものです。操作高度とペイロードに注意してください。

Flight Altitude (m) / 飛行海拔	1000	2000	3000	4000	5000	6000	7000
Max Payload (kg) / 最大載重	6	5	4.3	3.5	2.5	1.6	1.0

2.3 飛行環境の条件

- 強風、雪、霧、雷などの悪天候時には、機体を使用しないでください。雨の中で飛行する際は、IP 等級の要件に従ってください。
- 飛行は周囲が開けた場所でのみ行ってください。高い建物や巨大な金属製の建造物は、機体に搭載されているコンパスや GNSS システムの精度に影響を及ぼす場合があります。

離陸後、飛行を継続する前に、ホームポイントが更新されたという音声プロンプトの通知があったことを確認してください。機体が建物の近くで離陸した場合、ホームポイントの精度は保証されません。この場合、自動 RTH 中、機体の現在位置に細心の注意を払ってください。機体がホームポイントに接近したら、自動 RTH をキャンセルし、機体を手動でコントロールして、適切な場所に機体を着陸させることを推奨します。

3. 機体は、目視内 (VLOS) でのみ飛行させてください。GNSS 信号を遮る山や木を避けて飛行してください。目視外飛行 (BVLOS) は、期待の性能、操縦者の知識と技能、運航の安全管理が、BVLOS に関する現地の規制に適合している場合に限り、実施することができません。障害物、人混み、樹木、水域を避けてください。安全上の理由から、空港、高速道路、鉄道の駅、鉄道の線路、市街地、その他の要注意エリアの近くでは、現地の規則による許可や承認がない限り、機体を飛行させないでください。
4. 夜間飛行にはビーコンと底部補助ライトが有効になっていることを確認して、安全性を確保してください。(夜間飛行に関しては、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)
5. 高い高度で飛行する場合、機体とそのバッテリーの性能が制限されます。慎重に飛行してください認可を受けた高度を超えて飛行しないでください。
6. 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。
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. 移動中の車両の上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. 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。
11. 鳥の群れ付近で機体を操作しないでください。

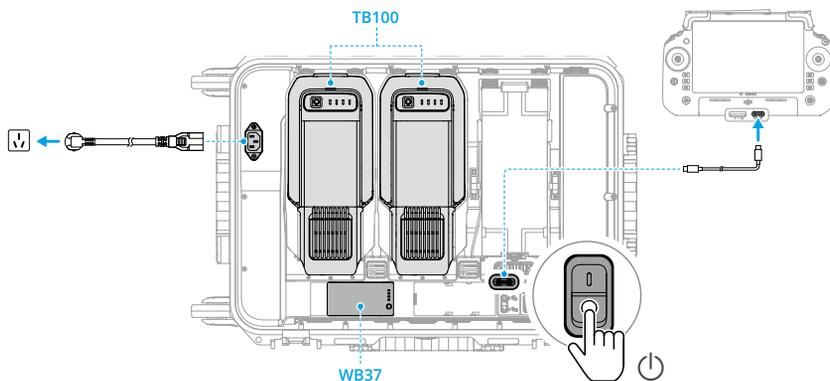
3 初めてのご使用にあたって

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://enterprise.dji.com/matrice-400/video>

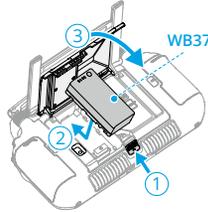
3.1 充電中



- ⚠️ • 充電によって内部バッテリーがアクティベーションするまでは、送信機の電源をオンにすることができません。送信機の内部バッテリーは、WB37 バッテリーの取り付け後もアクティベーションできます。

3.2 送信機の準備

WB37 インテリジェント バッテリーの取り付け

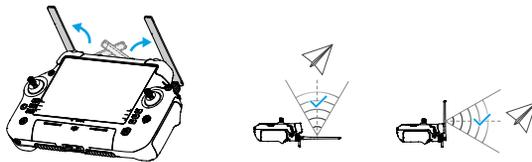
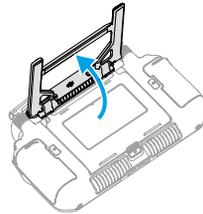


1. リアカバー取り外しボタンを奥まで押しと、リアカバーが開きます。
2. バッテリーをバッテリー収納部に挿入し、カチッと音がして定位置に収まるまで前方に押し込みます。

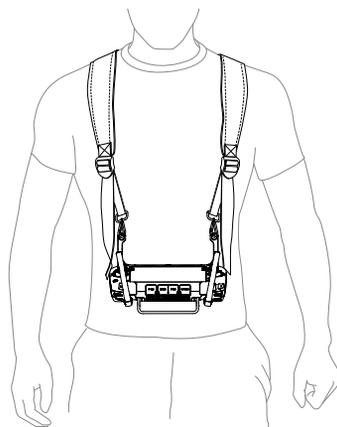
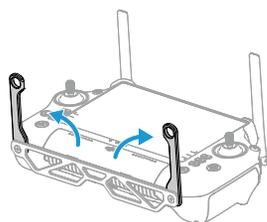


- バッテリーを取り外すには、バッテリー取り外しボタンを長押しします。
- DJI RC Plus 2 sub2G SDR モジュールはデフォルトで取り付けられています。取り外すと通常使用に影響が生じるため、取り外さないでください。必要に応じて、お近くの販売代理店にお問い合わせください。

アンテナの調整



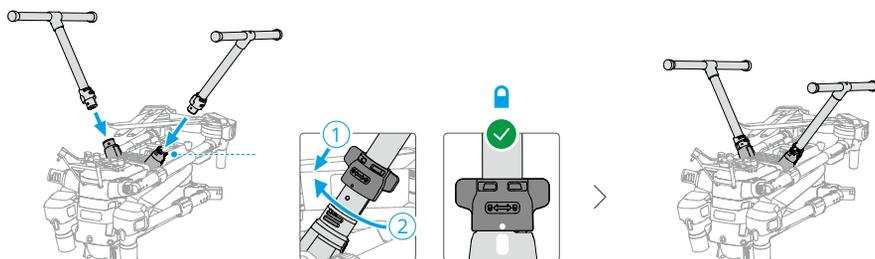
ストラップとブラケットキットの取り付け



3.3 機体の準備

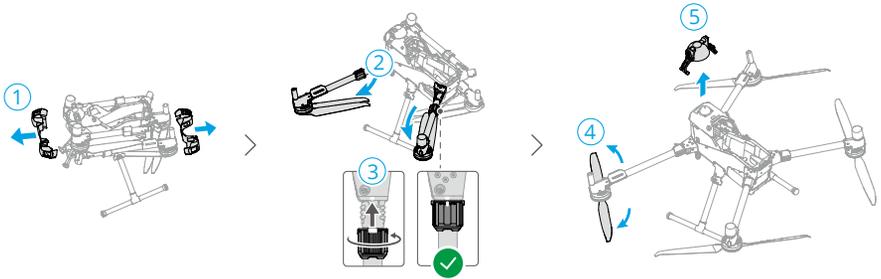
ランディングギアの取り付け

ランディングギアのマークを取り付け位置に合わせてからランディングギアを挿入し、ギアロックをランディングギアの端までスライドさせ、次にロックするまで回転させます。



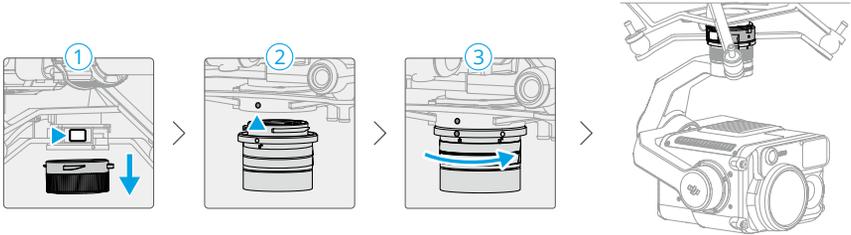
機体の展開

保護装置を図のように機体から取り外し、展開後にフレームアームをロックしてから、プロペラを展開させてください。



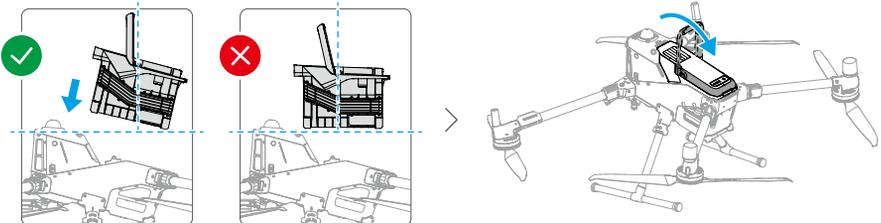
ジンバルカメラの取り付け

1. ジンバル取り外しボタンを押してカバーを取り外します。
2. 白と赤の点を合わせて、ジンバルを挿入します。
3. ジンバルロックをロック位置まで回します。



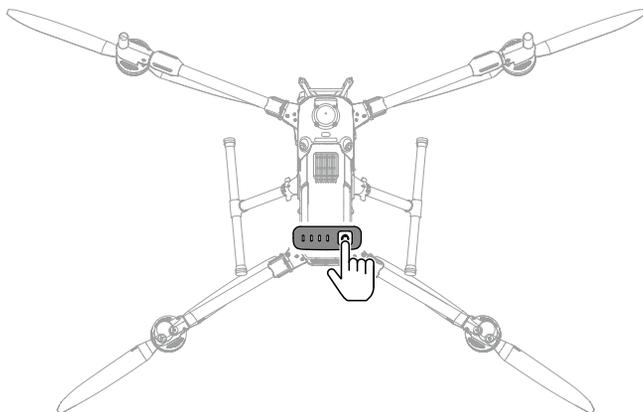
- ⚠
- 取り付け後、ジンバルロックが定位置にロックされていることを確認してください。
 - ジンバルカメラを取り外す際は、ジンバル取り外しボタンを押し下げてください。

インテリジェント フライトバッテリーの取り付け



バッテリー残量を確認します。電源ボタンを 1 回押します。

電源オン：1 回押し、次に電源ボタンを長押しします。



3.4 アクティベーション

初めて使用する前に、機体と送信機をアクティベーションする必要があります。電源ボタンを1回押し、次に長押しして機器の電源を入れます。画面の指示に従って、アクティベーションします。アクティベーション中、送信機がインターネットに接続できることを確認してください。

3.5 飛行の基本

フライト前チェックリスト

1. すべてのデバイスが完全に充電されていることを確認してください。機体ファームウェアと DJI Pilot 2 が最新バージョンに更新されていることを確認してください。
2. 機体内に異物がないことを確認してください。機体の通気口や冷却穴が塞がれていないことを確認してください。使用していない場合は、すべてのポートのカバーがきちんと閉じられていることを確認してください。
3. 機体のすべての部品に損傷がなく、しっかりと取り付けられ、正常に機能していることを確認してください。プロペラとフレームアームが展開され、アームスリーブが所定の位置にロックされ、ペイロードが妨げられていないことを確認してください。
4. ビジョンシステム、カメラ、赤外線センサー、補助ライト、LiDAR が汚れておらず、遮るものが何も無いことを確認してください。

5. 機体と送信機の電源を入れ、フライトモードスイッチを N モードに切り替えます。送信機のアンテナが適切な位置に調整されていることを確認します。機体と送信機がリンクされ、送信機が機体の操縦を行えるようになっていることを確認してください。
6. 飛行エリアが UAV の承認区域内にあることを確認してください。機体は、開けた平らな地面に置いてください。障害物、建物、森林が周辺に存在しないことを確認し、機体が操縦者から 5 m 離れていることを確認します。機体の後方が操縦者のほうに向くように置いてください。
7. 飛行安全性の確保のため、DJI Pilot 2 のフライトビューに入り、フライト前チェックリスト上のパラメーターを確認します。
8. 複数の機体を同時に操作している場合、空中での衝突を避けるために空域を分割して飛行させてください。

モーターの始動 / 停止

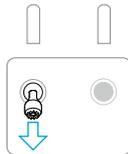
モーターの始動

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

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方向に倒し続けます。



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。

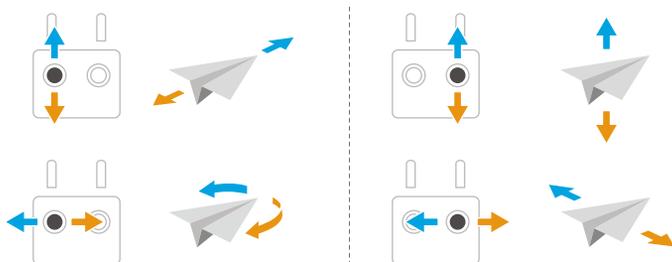
コンビネーションスティック コマンド(CSC)を使用すると、フライトコントローラがフライト中に重大なエラーを検知したときに緊急モーター停止を実行できます。

機体の制御

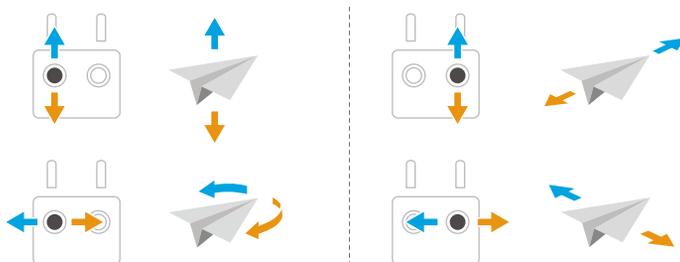
送信機の操作スティックを使用して、機体の動きを制御します。以下に示すように、操作スティックは、モード 1、モード 2、モード 3 で操作できます。

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。

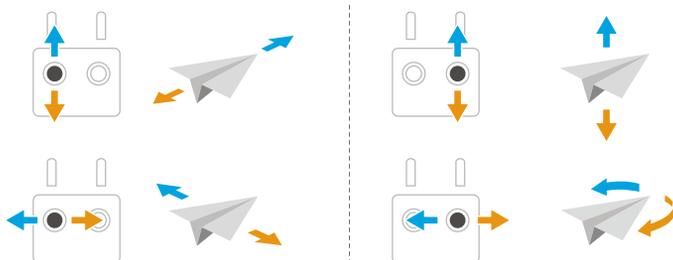
モード 1



モード 2



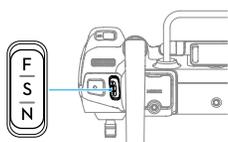
モード 3



4 機体

4.1 フライトモード

機体は以下のフライトモードに対応しており、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。



位置	フライトモード
F	機能モード
南	スポーツモード
北	ノーマルモード

ノーマルモード

ノーマルモードは、ほとんどの飛行シナリオに適しています。機体は正確にホバリングし、安定飛行し、インテリジェント フライトモードを使用することができます。障害物検知が有効な場合、検知システムを使用して障害物を回避することもできます。

スポーツモード

機体の最高水平飛行速度は、ノーマルモードより速くなります。スポーツモードでは障害物検知が無効になることに注意してください。

機能モード

機能モードは、DJI Pilot 2 で T モード（トライポッドモード）または A モード（ATTI モード）に設定できます。T モードは、N モードに基づいています。機体を制御しやすくするために、飛行速度は制限されています。ATTI モードは、慎重に使用する必要があります。

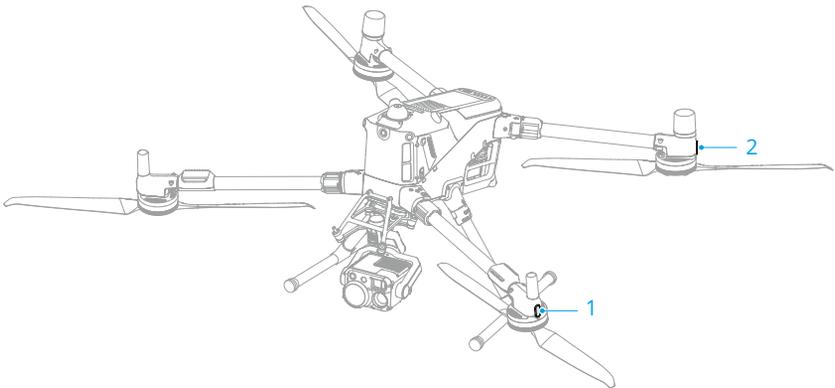
検知システムが利用できないか無効になっている場合、かつ GNSS 信号が弱いかコンパスが干渉を受けている場合、機体は自動的に姿勢モード（ATTI モード）に切り替わります。ATTI モードでは、機体は周囲環境の影響をより受けやすくなります。風などの環境要因によって機体の水平ドリフトを引き起こすことがあり、狭いスペースを飛行している際は特に危険を招くおそれがあります。機体は定位置でホバリングしたり自動的にブレーキをかけたりすることができないため、操縦者は事故を避けるためにできるだけ早く機体を着陸させる必要があります。

- ⚠️ • 各フライトモードでの機体の動作を十分に理解していない場合は、ノーマルモードから他のモードに切り替えしないでください。ノーマルモードから他のモードに切り替える前に、DJI Pilot 2 のアプリで [マルチフライトモード] をオンにしてください。

- ⚠️ • 障害物検知はスポーツモードでは無効になり、機体はルート上の障害物を自動的に検知できません。ユーザーは周囲の環境に注意して、障害物を回避するために機体を制御する必要があります。

- スポーツモードでは、機体の最高飛行速度と制動距離が著しく増加します。無風状態で飛行する場合は、飛行の安全を確保するために十分な制動距離を維持するようにしてください。
- 無風状態で機体がスポーツモードやノーマルモードで上昇または下降するときは、飛行の安全を確保するために、十分な垂直制動距離を維持するようにしてください。
- 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。

4.2 機体ステータスインジケータ



1. フロント LED

2. 機体ステータスインジケータ

機体の電源は入っているがモーターが作動していない場合、フロント LED が赤色に点灯し、機体の向きを表示します。

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

機体ステータスインジケータの説明

正常の状態

	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
	黄色に 4 回点滅	ウォームアップ中
	緑色にゆっくり点滅	GNSS が有効
	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

送信機信号消失



赤色にゆっくり点滅

離陸不可（例：ローバッテリーなど）^[1]



赤色にすばやく点滅

重度のローバッテリー



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

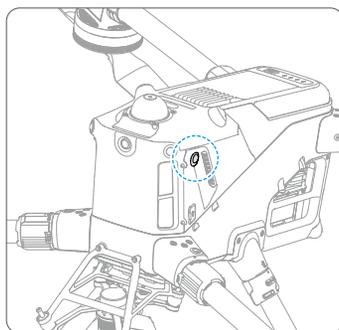
[1] ステータスインジケーターがゆっくりと赤色点滅している間に機体が離陸できない場合は、DJI Pilot 2 に警告プロンプトが表示されます。

モーターが始動すると、フロント LED が赤色と緑色に交互に点滅し、機体ステータスインジケータ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。

4.3 ビーコン

機体のビーコンにより、夜間飛行時の機体位置を把握できます。DJI Pilot 2 でビーコンを手動でオン/オフに設定できます。



⚠️ ・ 目を傷つけないように、使用中のビーコンを直視しないでください。

4.4 プロペラ

プロペラを交換するには、公式サポートに連絡してください。

注記

- ⚠️ • 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。必ずプロペラを展開してください。
- DJI 公式のプロペラのみを使用してください。複数の種類のプロペラを一緒に使用しないでください。
- プロペラは消耗品です。必要に応じて追加のプロペラを購入してください。
- 各飛行前に、すべてのプロペラが良好な状態であることを確認してください。古くなったり、欠けたり、損傷したプロペラは使用しないでください。プロペラに異物が付着している場合は、乾いた柔らかい布で拭いてください。
- 怪我をしないよう、回転中のプロペラやモーターから離れてください。
- プロペラの破損を防ぐため、輸送時や保管時は、機体を適切に配置してください。プロペラをひねったり折り曲げたりしないでください。プロペラが損傷している場合、飛行性能が影響を受ける可能性があります。
- モーターがしっかりと取り付けられ、スムーズに回転することを確認してください。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。

4.5 FPV カメラ

機体はスターライト FPV カメラを搭載しており、夜間の低照度条件で画像を最適化できます。この機能により、飛行環境の可視性が向上し、パイロットが安全に飛行できるようになります。

4.6 ジンバルカメラ

機体は複数のペイロード構成をサポートします。<https://enterprise.dji.com/matrice-400/faq> にアクセスすると、ペイロード互換性リストを確認できます。

- ☀ 複数のペイロードを使用するには、異なるジンバルコネクターが必要です。ジンバルカメラやその他のペイロードに関する詳細情報は、対応する製品ドキュメントを参照してください。

4.7 インテリジェント バッテリーステーション

次のリンクにアクセスすると、関連する製品マニュアルを入手して、詳細な使用手順を確認できます。<https://enterprise.dji.com/matrice-400/downloads>

4.8 インテリジェント フライトバッテリー

注記

- ⚠ • ご使用前に、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。
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、バッテリー温度が充電許容温度内にあるときのみ、バッテリーは充電を行います。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（-20°C より低い）では使用できません。
 - 低温環境では、離陸前にバッテリーを室温まで温め、使用前にバッテリーを温かい状態に維持して、ウォームアップ時間を短縮することをお勧めします。極寒の天候では、必要に応じてバッテリーを断熱してください。
 - 低温環境でバッテリー容量が減少すると、機体の風圧抵抗の性能が低下するため、細心の注意が必要です。慎重に飛行してください。
 - 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。

- 上記の条件が満たされている場合、機体が飛行中で、DJI Pilot 2 アプリに重度のローバッテリー残量警告が表示されたら、直ちに飛行を停止し、機体を適切な場所に着陸させてください。自動着陸中も、送信機を使用して機体の方向を操作できます。たとえば、スロットルスティックを倒すと機体を上昇させることができます。
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カ月に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。
 7. 過放電保護が有効で、機体がアイドル時に放電が自動的に停止し、過剰放電を防止します。再度使用する前にバッテリーを充電すると、過放電保護が解除されます。飛行中の場合、バッテリーの過放電保護は無効です。
 8. 過放電はバッテリーの重大な損傷につながります。機体がアイドル状態でバッテリー残量が5%未満の場合、バッテリーはスリープモードに入り、過剰放電を防止します。

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。

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

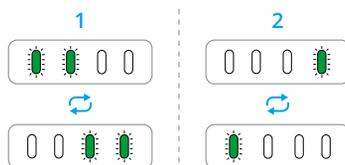
点滅パターン	バッテリー残量
● ● ● ●	92%～100%
● ● ● ☀	76%～91%
● ● ● ○	63%～75%
● ● ☀ ○	51%～62%
● ● ○ ○	38%～50%
● ☀ ○ ○	26%～37%
● ○ ○ ○	13%～25%

点滅パターン	バッテリー残量
	0%~12%

バッテリーのウォームアップ

バッテリーには、低温状態での操作時に使用する自己発熱機能があります。

- バッテリーが機体に挿入され、電源がオンになっている場合、バッテリー温度が低いと自己発熱が自動的に開始されます。バッテリーが温まった後、機体は離陸します。
- バッテリーが機体に挿入されていない場合は、バッテリーの電源ボタンを押し続けると、自己発熱が開始されます。電源ボタンを再度長押しすると、自己発熱が停止します。
- バッテリーが**自己発熱中 (1)** や**保温中 (2)** は、バッテリー残量 LED は以下のように点滅します。

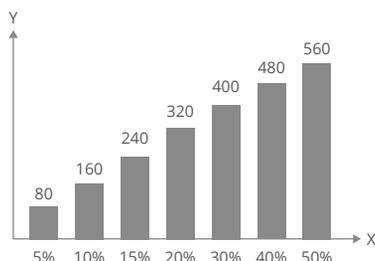


バッテリーの保管

ドックの電源が入り、正常に作動している場合、空調システムは保管に適した環境温度に調整することができます。

バッテリーを別に保管する場合は、安全ガイドラインを参照し、バッテリーの保管に関する指示に従ってください。

バッテリー残量を適切に維持すれば、バッテリー寿命を延ばすことができます。異なる**バッテリー残量 (X)** で保管する場合の**最大保管日数 (Y)** については、以下の図を参照してください。



- ⚠️ • 最大保管期間を超えるとバッテリーが損傷を受けます。損傷したバッテリーは使用できなくなります。
- バッテリーの製造バッチの一部が異なったり、保管環境が異なるため、条件によって、実際の最大保管期間はわずかに異なります。
- 最大保管日数は室温で理論的に計算されています。バッテリーを高温環境で保管すると、バッテリー寿命が大幅に短くなり、保管日数も大幅に減少します。

4.9 機体 RTK

機体に内蔵された RTK モジュールは、金属製の構造物や高圧線の磁気干渉に対し強力な耐干渉性を発揮するので、安全で安定した飛行を維持できます。D-RTK 製品（別売）または DJI 認証のネットワーク RTK サービスを併用すると、より正確な測位データを取得できます。

- 💡 • アクセサリのユーザーガイドを参照し、製品の使用方法を確認するには、<https://enterprise.dji.com/matrice-400/downloads> にアクセスしてください。

RTK の有効化 / 無効化

使用する前に、RTK 機能が有効になっていて、RTK サービスタイプが正しく設定されていることを確認してください。正しく設定されていない場合、RTK は測位に使用できません。DJI Pilot 2 に進み、**カメラビュー** > **...** > **📶** をタップすると、設定を表示・確認できます。

- 💡 • 飛行中に RTK 測位の有効化 / 無効化操作が可能です。
- RTK を有効にすると、測位精度維持モードを使用できるようになります。
- RTK がない環境では、GNSS+機能（デフォルトで有効）によって、収束後に機体の測位精度を向上させることができます。単一の Beidou バージョンの機体では、RTK 差分信号がないと GNSS+は収束できません。

カスタムネットワーク RTK

カスタムネットワーク RTK を使用するには、送信機に DJI セルラードングル 2 が取り付けられ、nano-SIM カードを装着していることを確認してください。または、送信機に Wi-Fi 接続があることを確認します。この機能を使用するときは、送信機の電源を入れて、インターネットに接続したままにしてください。カスタムネットワーク RTK は RTK ステーションと置き換えて使用できます。指定された NTRIP サーバーにカスタムネットワーク RTK アカウントを接続し、差分データを送受信します。

1. 送信機が機体とインターネットにそれぞれ接続されていることを確認してください。

2. DJI Pilot 2 に進み、**カメラビュー** > *** > 、RTK サービスタイプに [カスタムネットワーク RTK] を選択し、必要な情報を入力します。次に**保存**をタップします。
3. NTRIP サーバーに接続するまで待ちます。[RTK 設定]で、ステータステーブルの機体の測位ステータスに「FIX」と表示され、機体がネットワーク RTK から差分データを取得して使用したことが示されます。

4.10 RTH（ホーム帰還）

このセクションをよく読み、RTH (Return to Home) 時の機体の動作をよく理解してください。

Return-to-Home (RTH：帰還) 機能により、機体は最後に記録されたホームポイントまで自動的に飛行します。RTH は次の 3 つの方法のいずれかで起動します：ユーザーが積極的に RTH を起動したとき、機体のバッテリー残量が少ないとき、または送信機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。

-  • **ホームポイント**：ホームポイントは、機体が強力な GNSS 信号  26 を受信しているか、または照明が十分である限り、離陸時に記録されます。ホームポイントが記録されると、DJI Pilot 2 が音声プロンプトで通知します。飛行中にホームポイントを更新する必要がある場合 (位置が変更された場合など)、DJI Pilot 2 の *** >  > **コントロール**で、ホームポイントを手動で更新できます。

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 着陸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。表示は、*** >  > **アシスト**で変更できます。

-  • 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、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ムボタンを押してカメラを再センタリングすると、機体はジンバルのチルトの自動調整を停止し、AR RTH ルートが表示されなくなります。

注記

- ⚠️ • 測位システムに異常がある場合、機体はホームポイントに正常に戻れないことがあります。フェールセーフ RTH 中、測位システムに異常がある場合、機体は ATTI モードに入り、自動的に着陸することがあります。
- GNSS 信号がない場合は、水面やガラス面の建物の上を飛行したり、地上 60 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 Pilot 2 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。
- 環境条件が検知システムに適していない場合、機体は RTH 中に障害物を検知しません。
- GEO 区域は RTH に影響を及ぼす恐れがあります。GEO 区域付近での飛行は避けてください。
- 風速が大きすぎる場合、機体はホームポイントに戻ることができない場合があります。慎重に飛行してください。
- RTH 中は、小さく細い物体（木の枝や送電線など）や、透明な物体（水やガラスなど）に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 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 Pilot 2 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 Pilot 2 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すが、その向きと高度を制御したり、機体を左右に飛行させるように制御し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。

- 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。
 - OcuSync 動画伝送が遮断され、接続が切断された場合、機体は 4G 強化伝送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。4G 強化通信を使用する場合は、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。
 - 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。
-

アドバンスド RTH

アドバンスド RTH がトリガーされると、機体は自動的に最適な RTH ルートを計画し、そのルートは DJI Pilot 2 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、RTH ボタンまたは飛行一時停止ボタンを押して、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。

開始方法

ユーザーが能動的に RTH を起動

飛行中に RTH を開始するには、送信機の RTH ボタンを長押ししてください。

機体のローバッテリー状態

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 Pilot 2 に表示されます。RTH を確認するためにタップするか、カウントダウンが終了する前に行動を起こさない場合、機体は自動的にローバッテリー RTH を開始します。

ローバッテリーの RTH プロンプトをキャンセルし、機体の飛行を続けた場合、現在のバッテリー残量では、現在の機体の高度から下降させることしかできない場合、自動で着陸します。自動着陸はキャンセルできませんが、ピッチスティックとロールスティックを使用して機体を水平に移動できます。または、スロットルスティックを使用して下降速度を制御できます。できるだけ早く着陸に適した場所に機体を飛行してください。

- ⚠️ インテリジェント フライトバッテリーの残量が低すぎて、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。バッテリーが完全に消耗すると、機体は墜落します。
- 自動着陸中は、スロットルスティックを上にも倒し続けしないでください。倒し続けた場合、機体はバッテリーが完全に消耗した後に墜落します。

送信機信号の消失

送信機信号が失われた場合、信号ロストアクションが RTH に設定されていれば、機体は自動的にフェールセーフ RTH を開始します。

照明や環境条件がビジョンシステムに適している場合、DJI Pilot 2 は、信号が失われる前に機体が生成した RTH 経路が表示されます。RTH 設定に応じて、機体はアドバンスド RTH を使用して RTH を開始します。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 Pilot 2 は状況に応じて RTH 経路を更新します。

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

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

RTH 手順

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

- 環境条件や照明条件がビジョンシステムに適している場合：**
 - 離陸時に GNSS が利用可能であった場合、機体はホームポイントに向きを合わせ、RTH 設定に従って最適な経路を計画し、ホームポイントに戻ります。
- 環境条件や照明条件がビジョンシステムに適していない場合：**
 - RTH 距離が 5 m を超える場合、機体はプリセットに従ってホームへ帰還します。
 - RTH 距離が 5 m 未満の場合、機体は速やかに着陸します。

地形データ

送信機がインターネットに接続されたら、DJI Pilot 2 で ***** > ✖ > アシスト** をタップし、**[地形データ]** を有効にすると、送信機は標高データを自動的に機体へダウンロードします。地形デ

ータに基づいて、機体は最適な飛行経路を計画し、RTH 中に経路上の障害物を迂回するすることができます。

地形データを有効にすると、

- 環境や照度条件がビジョンシステムに適している場合、機体は地形データとビジョンシステムによって収集されたデータに基づいて最適な飛行経路を自動的に計画します。最適な飛行経路は、地形の障害物から安全な距離を維持します。
- 環境や照度条件がビジョンシステムに適していない場合は、地形データのみが有効です。モデルデータが不正確な場合、安全上のリスクが生じる可能性があります。

💡 • 地形データに基づいて、機体は GNSS 信号が弱いエリアを迂回し、機体の測位精度を確保します。地形データにクレーン、送電線、橋などの吊り下げモデルがある場合、機体はそれらのオブジェクトの上を飛行して障害物を迂回しようとしています。

⚠️ • 機体が測位に GNSS を使用している場合、測位精度が比較的低くなり、障害物迂回性能に影響を及ぼす可能性があります。ユーザーは飛行経路とカメラビューに細心の注意を払い、慎重に飛行する必要があります。

RTH 設定

アドバンスド RTH で、RTH 設定を使用できます。DJI Pilot 2 のカメラビューに進み、***>☞>コントロールをタップし、ホーム帰還までスクロールします。

• 最適



- 明るさが十分で環境がビジョンシステムに対して適切なときには、機体は最適な RTH 経路を自動的に計画し、障害物や伝送信号などの環境要因に応じて、RTH 高度の設定に関係なく高度を調整します。最適な RTH 経路とは、機体が可能な限り最短距離を飛行することでバッテリー使用量が抑えられて長時間の飛行を可能にする経路を指します。
 - 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事前設定した 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	不適切な照明と環境条件
RTH 距離 > 50 m	現在高度が RTH 高度よりも低い	機体は RTH 経路を計画し、障害物を迂回しながら開けた場所まで飛行し、RTH 高度まで上昇してから最適な経路を通して帰還します。	機体は RTH 高度まで上昇し、RTH 高度でホームポイントまで直線的に飛行します。 ^[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。
RTH 距離は 5~50m 以内			

[1] 前方に障害物が検出された場合、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。

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に到達した場合は、機体の現在の高度は設定された RTH 高度を下回りません。

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、障害物や GEO 区域を迂回可能	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)
機体のローバッテリー状態		信号が復旧すると、元のルート RTH、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		

着陸確認

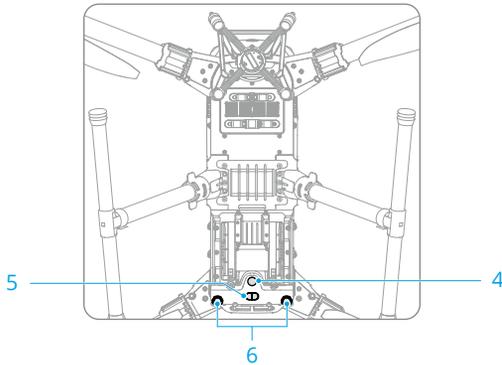
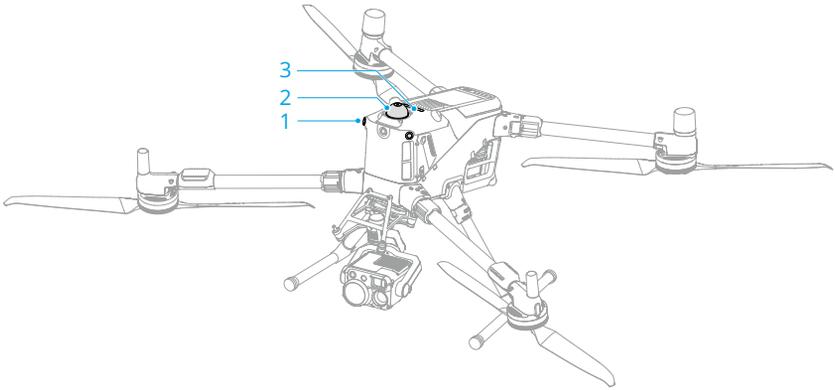
RTH 中、機体が着陸を開始すると着陸保護が作動します（下方障害物検知が有効）。

具体的な機体性能は以下の通り：

- 地面が着陸に適していると判断された場合には、機体は直接着陸します。
- 地面が着陸に適していないと判断された場合には、機体はその場でホバリングして、パイロットの確認を待ちます。
- 着陸保護が作動しない場合、DJI Pilot 2 に着陸プロンプトが表示されます。タップ **[確認]** するか、スロットルスティックを完全に下に倒して 1 秒間保持すると、機体が着陸します。

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

4.11 検知システム



- | | |
|----------------|-----------------|
| 1. 全方向ビジョンシステム | 4. 補助ライト |
| 2. 回転式 LiDAR | 5. 3D 赤外線検知システム |
| 3. トップ LiDAR | 6. 下方ビジョンシステム |

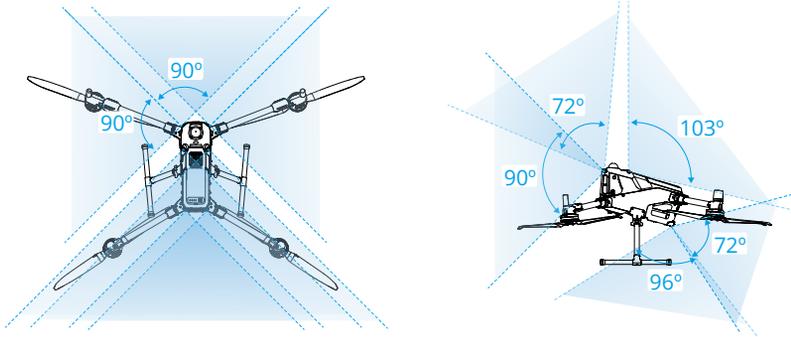
全方向ビジョンシステムは、照度が適切で、障害物がはっきりと識別できるか、その表面の質感がはっきりとしている場合に、最も効果的に動作します。機体がノーマルモードあるいはトライポッドモードで、DJI Pilot 2 で**障害物回避アクション**が**回避**または**ブレーキ**で設定されている場合、全方向ビジョンシステムが自動的に有効になります。測位機能は、GNSS 信号が利用できない場合、もしくは弱い場合に適用されます。

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 Pilot 2 アプリで手動でオンまたはオフにすることもできます。機体が再起動されるたびに、補助ライトはデフォルト設定のオートに戻ります。

-  ビジョンポジショニングと障害物検知は設定で無効にすることができます。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検知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検知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や自動着陸などの自動モードの使用時には有効ではありません。
-

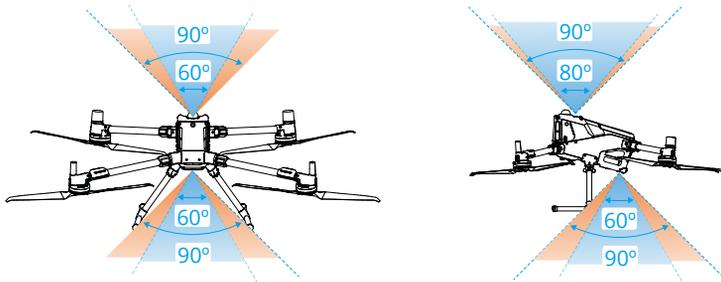
検知範囲

ビジョンシステム



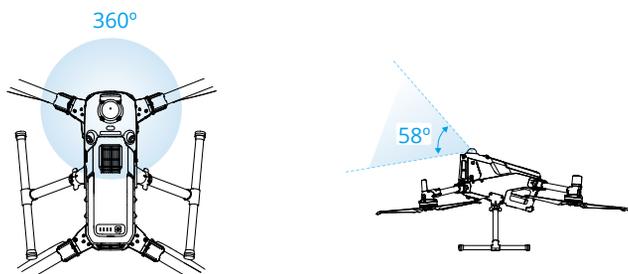
赤外線検知システム

上部 LiDAR

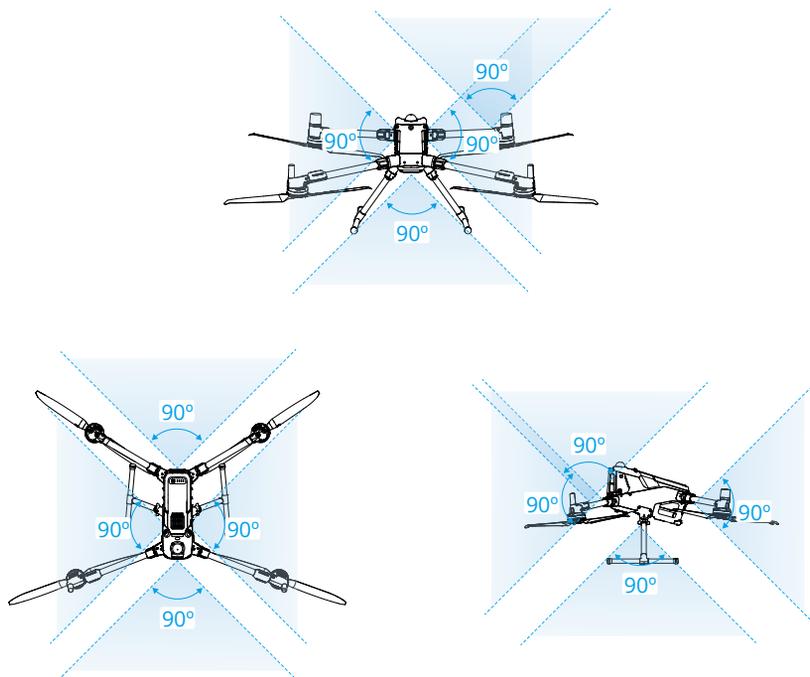


- ⚠️ 青いゾーンはセンサーの検出範囲を示し、オレンジ色のゾーンは障害物なしゾーンを示します。事故を防ぐため、センサーの障害物なしゾーンに入る可能性のあるペイロードは取り付けないでください。ペイロードが赤外線検知システムの障害物なしゾーンに入り込む場合、地面から離れた場所での不要な減速を防ぐため、DJI Pilot 2 で**下方赤外線センサー測距**を無効にすることをお勧めします。無効にすると、機体は地面に接近する際に減速できません。ゆっくりと慎重に着陸してください。

回転式 LiDAR



ミリ波レーダー



警告

- ⚠️ • 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 Pilot 2 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 0.5 m～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ります。そのため、細心の注意が必要です。
- 低照度環境では、底部補助ライトがオンになっていても、ビジョンシステムは測位性能を十分に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。
- 機体が水面上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、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、または明るすぎたり、暗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。
 - ◆ モノクロの地表面（黒一色、白色、赤色、緑色の表面など）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上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（0.5 ルクス未満）または非常に明るい（40,000 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（鏡など）付近を飛行している場合。
 - ◆ はっきりした模様や構造のない地表面付近を飛行する場合。
 - ◆ 同じ模様や構造が繰り返し現れる（同じデザインのタイルなど）地表面付近を飛行している場合。
 - ◆ 表面積の小さい障害物付近を飛行している場合（木枝や電線など）。
- センサーは常にきれいな状態に保ってください。センサーを傷つけたり、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デバイスを使用しないでください。
- 雨や霧、または視界が 100 m 未満の場合は飛行しないでください。
- 検知システムを遮断しないでください。
- 離陸前に、以下の項目を必ず確認してください。

- ◆ 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。
- ◆ 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。
- ◆ 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。
- ◆ 機体は日中と夜間のどんな時間でも飛行できます。しかし、低照度環境で機体を飛行させる場合、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。
- ◆ 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 Pilot 2 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。
- ◆ LiDAR と内蔵ミリ波レーダーには検出の死角があり、さまざまなサイズや材質の障害物に対する検出能力には限界があります。次のシーンでは障害物検知が失敗する可能性があるため、注意して飛行してください。
 - ◆ 雨、雪、霧、またはほこりなどの特殊な天候条件での飛行。
 - ◆ 飛行ルート周辺に高速で移動する物体が存在する場合（例：稼働中の風力タービン、移動するタワークレーン、飛行中の鳥など）。
 - ◆ 細い茶色の枝（例：密集した森林での飛行）や直径が 12 mm 未満の暗い線状の物体（例：細いイーサネットケーブル、黒いゴムケーブル）が存在する場合。
 - ◆ 機体の上昇または下降する際に斜めの電線が存在する場合。
 - ◆ 機体が太陽に向かって飛行しているとき、LiDAR の障害物検知能力が低下します。
 - ◆ LiDAR 表面に水滴やひどい汚れがある場合。
- ◆ 使用前に保護カバーを取り外してください。製品表面を損傷しないように、使用していないときは保護カバーを取り付けてください。LiDAR を素手で直接触れないでください。障害物検知性能に影響が出ないように、定期的には柔らかい布で拭き、清潔に保ってください。清掃には、アルコールやその他の溶剤を使用しないでください。

視覚アシスト

ビジョンアシストビューは、ビジョンシステムによって駆動され、飛行速度方向に応じて対応するビジョンセンサーからのビューに画像を変更し、飛行しながら障害物の監視を支援します。

- ⚠ ビジョンアシストの使用中は、伝送帯域幅の制限または送信機画面の映像伝送解像度により、映像伝送の品質が低下することがあります。
- ビジョン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。ガラスの壁や、木の枝、電線、爪糸などの小さな物体は、正確に認識できません。
- 機体が離陸していないときや、動画伝送信号が弱い場合、視覚アシストは使用できません。



矢印をタップして、ビジョンアシストビューの方向を切り替えます。タップしたまま長押しすると方向がロックされます。画面の中央をタップして、ビジョンアシストビューを最大化します。

- ⚠ 方向が特定の方向にロックされていない場合、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。前方に飛行する際、FPV カメラはカラーで表示されます。良好な照明条件では、左、右、後方のビジョンアシストビューはカラーで表示され、下方のビューは白黒で表示されます。他の方向矢印をタップすると、ビジョンアシストビューの方向がしばらく切り替わり、現在の飛行方向のビューに戻ります。
- ビジョンアシストの方向が特定の方向にロックされている場合は、他の矢印をタップしてロックを解除し、ビジョンアシストビューを切り替えます。

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

APAS の有効時、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 Pilot 2 を開き、***>⊕に進み、障害物回避で**回避**を選択します。

警告

- ⚠️ • 検知システムが利用可能な場合、必ず APAS を使用するようしてください。DJI Pilot 2 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。
 - 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。
 - ビジョンシステムと LiDAR が利用可能な場合、または GNSS 信号が強い場合、APAS を必ず使用するようしてください。水や雪で覆われたエリアの上を機体が飛行している場合、APAS が正しく機能しない可能性があります。
 - 非常に暗い（300 ルクス未満）環境や非常に明るい（10,000 ルクス超）環境で飛行させる場合は、特に注意してください。
 - 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。
 - 照度が不十分になり、ビジョンシステムなどの検知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**回避**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、機体は障害物検知が動作せずに着陸します。

4.13 DJI AirSense

ADS-B トランシーバーを搭載した航空機は、位置、飛行経路、速度、高度などのフライト情報を能動的に送信します。DJI AirSense テクノロジーを組み込んだ DJI の機体は、半径 10 km の

範囲内で ADS-B トランシーバー（1090ES または UAT 規格に準拠）から送信されるフライト情報を受信できます。DJI AirSense は、受信したフライト情報に基づいて、周囲の有人航空機の位置、高度、向き、速度を取得して分析できます。これらの数値を DJI の機体の現在位置、高度、向き、速度と比較して、周囲の有人航空機との起こりうる衝突のリスクをリアルタイムで計算します。DJI AirSense は、DJI Pilot 2 にリスクレベルに応じた警告メッセージを表示します。

DJI AirSense は、特別な状況下での特定の有人航空機による接近に関する警告メッセージのみを発行します。DJI AirSense には以下の制限があります。ご注意ください。

- DJI AirSense は ADS-B 送信機器を搭載した有人航空機によって送信され、1090ES (RTCA DO-260) または UAT (RTCA DO-282)規格に準拠したメッセージのみを受信できます。DJI 機器は、正常に機能している ADS-B 出力機器が装備されていない有人航空機からのブロードキャストメッセージを受信することも、警告を表示することもできません。
- 有人航空機と DJI の機体の間に障害物がある場合、DJI AirSense は航空機からの ADS-B メッセージを受信することも、ユーザーに警告を送出することもできません。周囲を慎重に観察・確認しながら、慎重に飛行してください。
- DJI AirSense が周囲環境から何らかの干渉を受けた場合には、警告プロンプトが遅れて送信されることがあります。周囲を慎重に観察・確認しながら、慎重に飛行してください。
- DJI の機体の現在位置の情報が取得できない場合には、警告プロンプトを受信されないことがあります。
- DJI AirSense が無効になっている、または誤って設定されている場合、有人航空機からの ADS-B メッセージを受信したり、警告を送信したりすることができません。

DJI AirSense システムからリスクが検出されると、DJI Pilot 2 の現在のビューに AR プロジェクション画面が表示され、DJI の機体と航空機との距離が直感的に表示され、警告アラートが発行されます。アラートを受信したら、DJI Pilot 2 の指示に従ってください。

注記：青色の飛行機のアイコンがマップに表示されます。

注意：アプリに以下のメッセージが表示されます。**有人航空機が近くに検出されました。慎重に飛行してください。** 距離情報を含む小さなオレンジ色の正方形のアイコンがカメラビューに表示され、オレンジ色の飛行機のアイコンがマップビューに表示されます。

警告：アプリに以下のメッセージが表示されます。**衝突のリスクあり。直ちに下降または上昇してください。** ユーザーが操作していない場合、アプリには以下のように表示されます。**衝突のリスクあり。慎重に飛行してください。** 距離情報を含む小さな赤色の正方形のアイコンがカメラビューに表示され、赤色の飛行機のアイコンがマップビューに表示されます。送信機が振動して警告を発します。

4.14 機体の IP 等級

1. 安定したラボ環境下で、DJI Matrice 400 装着時の機体は、IEC 60529 標準の IP55 保護等級を達成しています。この保護等級は、恒久的なものではなく、時間の経過とともに低下する場合があります。
 - 1 日の降雨量が 100 mm を超える場合は飛行させないでください。
 - バッテリーを挿入する前に、バッテリーの表面、バッテリーポート、バッテリー収納部のポートおよび表面が乾いていることを確認してください。
 - 水没による損傷は製品保証の対象となりません。
2. 以下の環境では機体は IP55 保護等級を達成しません。
 - 公式バッテリー以外のバッテリーが使用されています。
 - バッテリーがしっかりと取り付けられていません。
 - 拡張ポートのカバーが使用されていない場合、しっかりと閉じられていません。
 - セルラードングルのコンパートメントやスピーカー、スポットライトなどの外部デバイスがしっかりと取り付けられていないか、ネジが締められていません。
 - 機体シェルにひび割れがあるか、耐水性接着剤が劣化または損傷している。
3. 長期間使用すると本体表面が変色することがあります。ただし、変色により、デバイスの性能と IP 等級に影響することはありません。

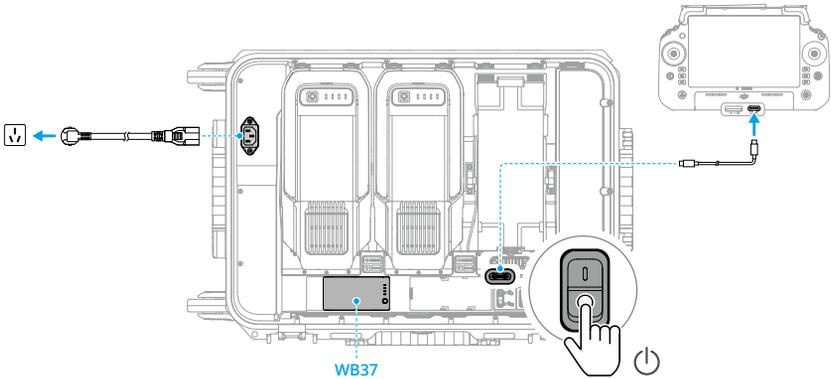
4.15 拡張ポート

機体には SDK をサポートする E-Port V2 が装備されており、より多くの機能開発が可能になります。SDK 開発および手順の詳細については、<https://developer.dji.com> を参照してください。

5 送信機

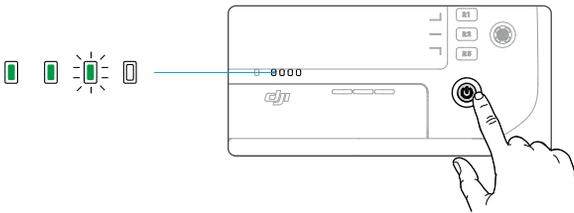
5.1 バッテリーの充電

- 💡 • 3か月に1回、送信機のバッテリーを完全に放電し充電してください。バッテリーは長期間保管すると、消耗します。
- ⚠️ • 最適な状態で充電できるように、同梱の USB-C - USB-C ケーブルの使用をお勧めします。

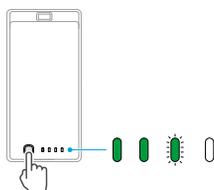


バッテリー残量の確認

送信機の電源ボタンを1回押して、内部バッテリー残量を確認します。

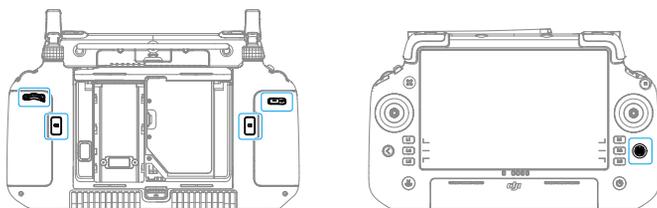


バッテリー残量を確認するには、外部バッテリーのバッテリー残量ボタンを1回押します。



5.2 カスタムボタン

C1、C2、C3、C4、および 5D ボタンはカスタム可能です。DJI Pilot 2 を開き、カメラビューに入ります。...>📱をタップし、これらのボタンの機能を設定します。さらに、C1、C2、C3 ボタンと 5D ボタンを使用して、組合せをカスタマイズできます。



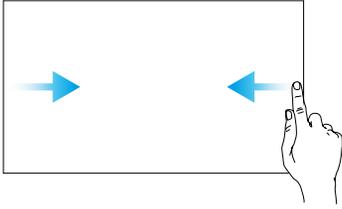
5.3 ボタンの組合せ

ボタンの組合せを使用して、頻繁に使用する機能を有効化することができます。ボタンの組合せを使用するには、戻るボタンを押しながら、組み合わせる他のボタンを押します。実際に使用する場合は、送信機のホーム画面に入り、[ガイド]をタップすると、使用可能なすべての組み合わせボタンを一目で確認できます。

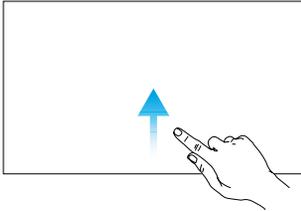
デフォルトで設定されているボタンの組合せ機能は変更できません。以下の表には各ボタンのデフォルトの組合せ機能が記載されています。

組み合わせ操作	機能
戻るボタン + 左ダイヤル	明るさの調整
戻るボタン + 右ダイヤル	音量の調整
戻るボタン + 録画ボタン	画面収録
戻るボタン + シャッターボタン	スクリーンショット
戻るボタン + 5D ボタン	上にトグル - ホーム、下にトグル - ショートカット設定、左にトグル - 最近開いたアプリ

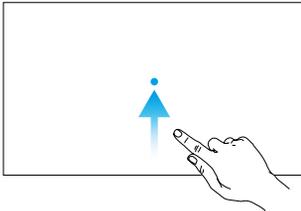
5.4 タッチ画面の操作



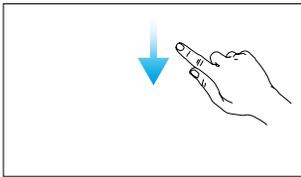
画面の左または右から中央にスワイプすると、前の画面に戻ります。



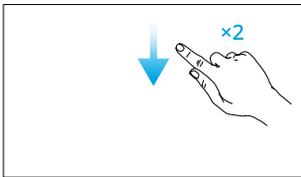
画面の下部から上にスワイプすると、ホーム画面に戻ります。



画面の下部から上にスワイプして長押しすると、最近開いたアプリにアクセスできます。



DJI Pilot 2 では、画面の上部から下にスライドすると、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の情報が表示されます。



DJI Pilot 2 では、画面の上部から下に 2 回スライドすると、[クイック設定]が開きます。DJI Pilot 2 以外では、画面の上部から下に 1 回スライドすると、[クイック設定]が開きます。

5.5 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

バッテリー残量 LED は送信機のバッテリー残量を表示します。

バッテリー残量 LED	バッテリー残量
	88-100%
	75-87%
	63-74%
	50-62%
	38-49%
	25-37%
	13-24%
	0-12%

5.6 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 Pilot 2 にプロンプトが表示された場合は注意してください。

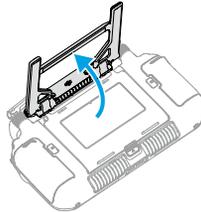
画面の上から下にスワイプして[ミュート]を選択すると、アラート音を無効になります。もしくは、音量バーを 0 にスライドすると、一部の警告アラート音が無効になります。

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

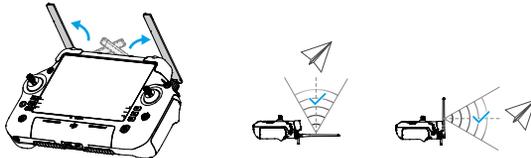
送信機の電源が入っている状態で、機体と接続せずに一定時間操作しないと、アラート音が鳴ります。アラート音が止まると、自動的に電源がオフになります。操作スティックを動かすか、任意のボタンを押すと、キャンセルされます。

5.7 最適な伝送範囲

DJI RC Plus 2 sub2G SDR モジュールアンテナを展開します。



アンテナを立てて、角度を調整します。送信機の信号強度は、アンテナの位置に影響を受けません。



送信機と機体が最適な伝送範囲内に収まるように、送信機の外部 RC アンテナの方向を調整し、平らな部分が機体に面していることを確認します。

- ⚠️ • 損傷防止のため、アンテナを伸ばしすぎないでください。アンテナが破損している場合は、DJI サポートに連絡して、送信機を修理してください。アンテナが破損すると、送信機の性能が大幅に低下し、飛行の安全性に影響を及ぼす恐れがあります。
- 飛行中は、送信機の通信信号との干渉を避けるため、同じ周波数帯で 2.4 GHz または 5.8 GHz を使用する他の通信機器を同時に使用しないでください。例えば、携帯電話の Wi-Fi を有効にしないようにしてください。
- 飛行中において伝送信号が弱い場合、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。

5.8 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。

方法 1：ボタンの組合せを使用

1. 機体と送信機の電源を入れます。
2. ステータス LED が青色に点滅し、送信機のピーブ音が鳴るまで、C1、C2、録画ボタンを同時に押します。
3. 機体の電源ボタンを、5 秒以上長押しします。リンクの準備ができると、機体はピーブ音を鳴らし、バッテリー残量 LED が連続して点滅します。リンクが成功すると、送信機はピーブ音を 2 回鳴らし、ステータス LED が緑色に点灯します。

方法 2：アプリの使用

1. 機体と送信機の電源を入れます。
2. DJI Pilot 2 を起動し、**送信機をリンク**をタップしてリンクします。リンク中は送信機のステータス LED が青色に点滅し、送信機からピーブ音が鳴ります。
3. 機体の電源ボタンを、5 秒以上長押しします。リンクの準備ができると、機体はピーブ音を鳴らし、バッテリー残量 LED が連続して点滅します。リンクが成功すると、送信機はピーブ音を 2 回鳴らし、ステータス LED が緑色に点灯します。

-
-  • リンクは、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。
- DJI アカウントを使ってログインするときは、送信機がインターネットに接続していることを確認してください。
-

5.9 HDMI 設定

送信機の HDMI ポートに接続すると、タッチ画面を外部ディスプレイに画面共有できます。

解像度は、 > **ディスプレイ** > **HDMI** で設定できます。

5.10 デュアルオペレーターモード

機体はデュアルオペレーターモードをサポートしており、2 人のパイロットが同時に機体を操作することができます。必要に応じて、1 人のパイロットが機体またはジンバルカメラの制御権を取得することができ、操作中の柔軟性をさらに高めることができます。

デュアルオペレーターモードの設定

デュアルオペレーターモードを使用する前に、パイロットは機体を送信機 A と B の両方にリンクする必要があります。

1. DJI Pilot 2 アプリを実行します。
2. ホームページに入り、**送信機 A/B** をタップして、リンクを有効にします。リンク中は送信機のステータス LED が青色に点滅し、送信機のピープ音が鳴ります。機体の電源ボタンを、5 秒以上長押しします。機体のバッテリー残量 LED が順番に点滅し、ピープ音が 2 回鳴ってリンクが開始されたことを示します。正常にリンクされると、機体ステータスインジケータが緑色に点滅し、同時に送信機からピープ音が 2 回鳴り、送信機のステータス LED が緑色に点灯します。
3. その後、機体に接続された最初の送信機が機体とジンバルカメラの両方の制御権を取得し、機体制御ボタンが緑色に変わります。一方、2 番目の送信機には制御権が与えられず、機体制御ボタンが白色に変わります。



デュアルオペレーターモードの使用

制御権の取得

- 機体制御：機体の制御権を取得するには、機体制御ボタンを 1 回押します。機体制御権を取得した後、ロックをかけるには、送信機上の機体オーソリティボタンを長押しします。制御がロックされると、機体オーソリティボタンが青色に変わります。
- ジンバルカメラの制御：ジンバルカメラビューの右上隅にある  をタップして、ジンバルカメラの制御権を取得します。

送信機がジンバルカメラのみ制御権を持つ場合、操作スティックを使用してジンバルを操作します。送信機にすべての制御権がある場合、機体の制御には操作スティックを使用し、ジンバルの動きの調整にはダイヤルを使用します。

制御権の転送

- デュアルオペレーターモードでは、送信機の 1 台が機体から切断されると、制御転送メカニズムが作動します。このような場合、ジンバルカメラの制御権は、切断された送信機から機体に接続されている別の送信機に移行します。切断された送信機にも機体制御権がある場合、もう一方の送信機では、ユーザーが手動で機体制御権を引き継ぐこともできるという通知を受信します。接続された送信機のパイロットが機体の制御を引き継がない場

合、または指定された時間内にいずれかの選択肢を選ばない場合、機体はフェイルセーフアクションを起動します。

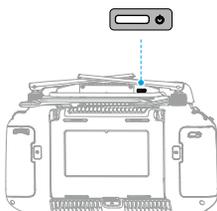
- 切断された送信機が飛行中に機体に再接続した場合、以前の制御権は有効にならず、デフォルトとしてどの機器も制御できません。必要に応じて、パイロットは機器の制御権を再度取得できます。

制御権の説明

- 通常の状態では、両方の送信機のパイロットが、フライトコントローラーシステム、ビジョンシステム、バッテリー、映像伝送などの飛行関連の設定を調整できます。ただし、機体制御権がロックされている場合、機体制御権のある送信機のみが、これらの設定に使用できます。
- RTHの開始またはキャンセルを実行できるのは、機体制御が可能になっている送信機のみです。
- ジンバルカメラを制御する送信機でのみ、ジンバルとカメラに関連する設定の調整や、メディアファイルのダウンロードや再生を行えます。
- 送信機 A では、機体に接続した際に全モジュールのファームウェアを一度に更新できますが、送信機 B では、送信機 B のファームウェアの更新のみ行えます。
- DJI Pilot 2 を使用したログのアップロード：パイロットは、送信機 A を使用して機体と送信機 A 両方のログをアップロードできますが、送信機 B では送信機 B のログのみをアップロードできます。
- 送信機 B のパイロットは、ネットワーク RTK またはカスタムネットワーク RTK の設定を調整できません。
- 安全飛行データベースの更新には送信機 B を使用できません。
- 飛行関連以外のその他の操作は、両方の送信機で実行できます。

5.11 DJI RC Plus 2 sub2G SDR モジュール

DJI RC Plus 2 sub2G SDR モジュールはデフォルトで取り付けられています。送信機の電源がオンになり、DJI RC Plus 2 sub2G SDR モジュールが接続されると、DJI RC Plus 2 sub2G SDR モジュールの LED は赤色に点灯します。

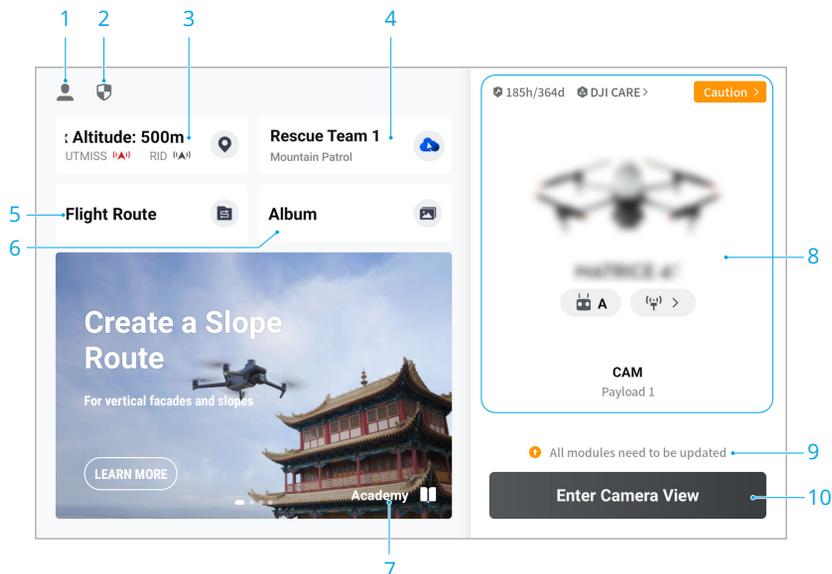


カメラビューで、… > HD > 作業周波数 > マルチ周波数をタップし、sub2G 周波数を有効にします。

-
- ⚠
- 使用可能な動作周波数は国や地域によって異なります。詳しくは、現地の法規制を確認してください。
 - 機体がオンボードリレーとして使用される場合、sub2G 周波数は使用できません。
 - デュアルオペレーターモードでは、送信機 A と送信機 B の両方に DJI RC Plus 2 sub2G SDR モジュールが取り付けられている場合にのみ、対応する周波数を使用できます。それ以外の場合、周波数は使用できません。
-

6 DJI Pilot 2 アプリ

6.1 ホーム画面



1. 概要

タップすると、飛行記録の表示、オフラインマップのダウンロード、GEO 区域のロック解除管理、ヘルプドキュメントの閲覧、言語の選択などを行うことができます。

2. データとプライバシー

タップすると、ネットワークセキュリティモードの管理、セキュリティコードの設定、アプリのキャッシュ管理、DJI 機器ログの消去を行います。

3. GEO 区域マップ

タップすると、現在の操作エリアが制限区域または承認区域にあるかどうか、および現在の飛行可能な高度を表示します。

4. クラウドサービス

タップすると、クラウドサービスの接続ステータスを表示します。サービスの種類を選択したり、現在接続されているサービスから別のクラウドサービスに切り替えたりできます。

-
- ☀️ • ログインした DJI アカウントに DJI FlightHub 2 のライセンスが付与されている場合は、アプリのホーム画面でクラウドサービスをタップすると、DJI FlightHub 2 に自動的にログインします。
詳細情報については、DJI の公式ウェブサイトの DJI FlightHub 2 のページにアクセスしてください：<https://www.dji.com/flighthub-2>。
-

5. 飛行経路

タップすると、飛行ルートライブラリに入ります。ユーザーは飛行タスクを作成し、全てのタスクを表示できます。飛行タスクは、送信機や別の外部モバイル端末のストレージに、バッチ処理でインポートおよびエクスポートできます。DJI FlightHub 2 が接続されている場合は、クラウドから送信されたすべての飛行タスクを表示したり、ローカルタスクをクラウドにアップロードしたりすることもできます。

6. アルバム

7. アカデミー

8. デバイスのステータス

9. ファームウェア更新のショートカット

-
- 📄 • 機体の一部のモジュールのファームウェアバージョンがシステムの互換性のあるバージョンと一致していない場合は、一致したファームウェア更新が必要です。
-

10. カメラビューに入る

6.2 カメラビュー

FPV カメラビュー

DJI Pilot 2 のホームページで**カメラビューに入る**をタップし、飛行前のチェックを完了すると、デフォルトで FPV カメラビューに移動します。



1. トップバー

2. 機能バー

機能バーは、インテリジェント機能へのショートカットです。…をクリックすると、完全な機能リストを表示して、機能バーを編集できます。

3. ペイロード機能インターフェース

複数のペイロードを取り付けると、送信機の L1 / L2 / L3 または R1 / R2 / R3 ボタンを押すことで、対応する機能を起動できます。実際のビューを参照してください。

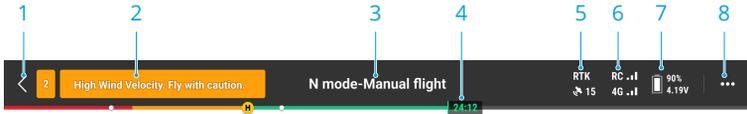
4. マップビュー

5. ナビゲーションディスプレイ

6. プライマリー フライト ディスプレイ (PFD)

- ⚠️ • 複数のペイロードを取り付けると、カメラビューがそれに応じて変わります。詳細については、ペイロードの製品ドキュメントを参照してください。

トップバー



1. 戻る

2. システム ステータスバー

飛行中に新しいアラートが表示された場合は、ここに表示され、点滅し続けます。タップして情報を表示し、点滅を停止します。

3. 飛行ステータス

タップすると、フライト前のチェックビューに入ります。

4. バッテリー残量インジケータバー

離陸後のインテリジェント フライトバッテリーのバッテリー残量と残りの飛行時間を表示します。

5. GNSS 測位ステータス

検索した衛星の数を表示します。RTK サービスが無効になっている場合、RTK アイコンは灰色になります。RTK データが集計されると、RTK アイコンは白色に変わります。GNSS 測位ステータスのアイコンをタップすると、RTK モードと GNSS 測位情報を表示します。

6. 信号強度

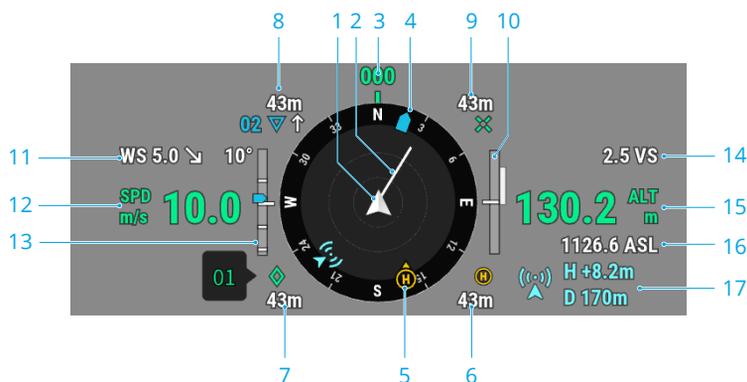
7. インテリジェント フライトバッテリーの残量

機体の現在のバッテリー残量を表示します。タップすると、バッテリー残量、電圧、温度を表示します。

8. 設定

タップすると設定メニューを展開し、各モジュールのパラメーターを設定します。

ナビゲーション表示



ナビゲーション表示は、ジンバルカメラビュー内に表示され、左側と右側に速度、高度、その他の情報のみを表示します。FPV カメラビューでは、プライマリーフライトディスプレイの形式でこのような情報を表示します。

1. 機体

2. 機体の水平速度ベクトル

機体を示す白線は、機体の飛行方向と速度を示しています。

3. 機体の向き

コンパスの北を 0 度として、機体の現在の向きを表示します。

4. ジンバルの向き

機体に対するジンバルの水平方向の向きを表示します。

5. ホームポイントと送信機の向き

- 機体に対するホームポイント（黄色の H）と送信機（青色の点）の位置を表示します。
- 送信機とホームポイントが近い場合は、ホームポイントのみが表示されます。
- 送信機のドットには向きを示す矢印が付いています。飛行中、信号が弱い場合は、矢印が機体の方を向くように送信機の向きを調整してください。

6. ホームポイントの距離

ホームポイントと機体間の水平距離を表示します。

7. ピンポイント情報

ピンポイントが有効になっている場合、ピンポイントの名称と機体からピンポイントまでの水平距離が表示されます。

8. ウェイポイント情報

飛行経路中、ウェイポイントの名称、機体からウェイポイントまでの水平距離、飛行経路の上昇または下降軌道を表示します。

9. RNG 目標地点情報

RNG レーザー距離計が有効になっている場合に、機体から目標地点までの水平距離を表示します。

10. 垂直障害物検知情報

障害物が垂直方向で検知されると、障害物バーのアイコンが表示されます。機体が警告距離に到達すると、アイコンが赤色とオレンジ色に点灯し、送信機から長いビープ音が鳴ります。機体が障害物の制動距離に到達すると、アイコンが赤色に光り、送信機から短いビープ音が鳴ります。DJI Pilot 2 で、障害物の制動距離と警告距離の両方を設定できます。設定するには、アプリのプロンプトの指示に従ってください。3 秒後の機体の位置を白線で表示します。垂直速度が速いほど、白線が長くなります。

水平障害物検知情報

明るいエリアは機体の障害物検知エリアで、暗いエリアは死角になります。飛行中は、機体の速度ベクトル線が障害物検知の死角に入り込まないようにしてください。



- 障害物が検知された場合、警告距離外にあるときは緑色の枠で表示されます。障害物が警告距離に達すると、フレームがオレンジ色に変わります。障害物が障害物制動距離に達すると、フレームが赤色に変わります。
- 障害物検知が無効になっている場合、OFF と表示されます。障害物検知が有効になっている場合、ビジョンシステムは動作していませんが、赤外線検知システムは利用可能で、TOF が表示されます。障害物検知が有効で、ビジョンシステムと赤外線検知システムが利用できない場合、NA と表示されます。

11. 風速および風向

風向は機体と関連しています。

12. 機体の水平速度

13. ジンバルのチルト

14. 機体の垂直速度

15. 相対高度 (ALT)

離陸地点と相対的な機体の高度を表示します。

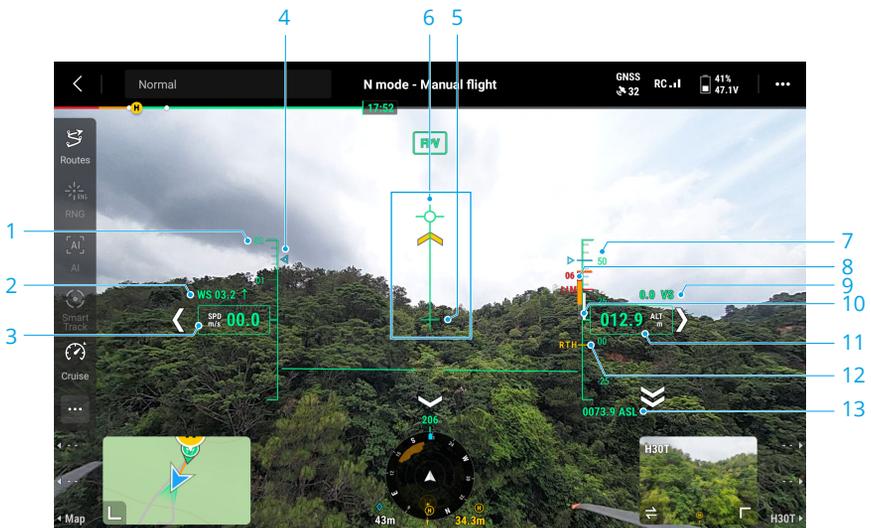
16. 高度 (ASL)

17. 機体情報を中継する

操作機体と相対的な中継機体の高度と距離を表示します。

プライマリー フライト ディスプレイ

プライマリー フライト ディスプレイ (PFD) が、より直感的で簡単な飛行を可能にし、機体周辺の障害物をユーザーが視認して回避することができ、必要に応じて停止や飛行軌跡を調整することもできます。



1. 速度ホイール

2. 風速および風向

風向は機体と関連しています。

3. 機体の水平速度

4. 飛行タスク中の飛行経路のプリセット速度。

5. 機体の進行方向インジケータ

6. 飛行経路ベクトル

機体が飛行する先の位置。

7. 飛行タスク中の飛行経路のプリセット高度。

8. 垂直障害物インジケーター

機体の上方や下方に障害物がある場合、障害物検知ディスプレイを参照したり、速度バーと障害物の高さを比較することで、衝突が迫っているかどうかを判断し、事故を回避することができます。

9. 高度制限 (LIM)

10. 機体の垂直速度

3秒後の機体の位置を白線で表示します。垂直速度が速いほど、白線が長くなります。

11. 相対高度 (ALT)

離陸地点と相対的な機体の高度。

12. Return-to-Home (ホーム帰還) 高度 (RTH)

13. 高度 (ASL)

レーザー距離測定



1. タップして RNG を有効化します。
2. レンズ中央の十字線が赤色になると、レーザー距離計が目標を捉え、目標の高度と、目標と機体間の距離を測定していることを示します。目標の緯度と経度は、ピンポイントが目標の上に作成されると取得できます。
3. 目標と機体との直線距離。
4. 目標の高度。
5. 目標の緯度と経度。

6. 目標と機体との水平距離。

-
- RNG の測位は、GNSS 測位精度、ジンバル姿勢精度などの要因で制限されます。GNSS 位置、水平距離、ナビゲーション表示、AR プロジェクションは、あくまで参考用です。
 - クロスヘア（十字線）の形状はカメラのレンズによって異なります。
-

7 付録

7.1 仕様

仕様については、以下のウェブサイトを参照してください。

<https://enterprise.dji.com/matrice-400/specs>

7.2 ファームウェアの更新

DJI Pilot 2 の使用

機体と送信機のファームウェア更新

1. 機体と送信機の電源を入れます。機体が送信機にリンクされていること、送信機がインターネットに接続されていることを確認してください。
2. DJI Pilot 2 を実行します。新しいファームウェアが利用可能になると、プロンプトがホーム画面に表示されます。タップすると、ファームウェア更新ビューに移動します。
3. [全て更新] をタップすると、DJI Pilot 2 でファームウェアをダウンロードし、機体と送信機を更新します。
4. ファームウェア更新が完了すると、機体と送信機の電源が自動的に再起動されます。

バッテリーステーションとバッテリーのファームウェア更新

DJI Pilot 2 アプリを使用して、バッテリーステーションとインテリジェント フライトバッテリーのファームウェアを同時に更新します。

1. インテリジェント フライトバッテリーをバッテリーポートに挿入し、バッテリーステーションの電源を入れます。
2. USB-C ケーブルを使用して、バッテリーステーションの USB-C 充電ポートを送信機の USB-C ポートに接続します。
3. 送信機の電源を入れて、インターネットに接続されていることを確認します。
4. DJI Pilot 2 アプリを起動します。バッテリーステーションのファームウェア更新が必要な場合、ホームページにプロンプトが表示されます。タップして、バッテリーステーションの更新ページに進みます。
5. **すべて更新** をタップして更新を開始します。更新には約 10 分かかります。更新成功のプロンプトが表示されたら、更新が完了です。

 • バッテリー更新の失敗を防ぐため、ファームウェア更新中はバッテリーの挿入や取り外しをしないでください。

- バッテリー更新の失敗を避けるため、ファームウェアのアップデート中は USB-C ケーブルを外さないでください。
-

オフラインでのファームウェア更新

オフライン用のファームウェアパッケージは、DJI 公式サイトから microSD カードや U ディスクなどの外部ストレージ機器にダウンロードできます。DJI Pilot 2 を実行し、[HMS] をタップしてから、**ファームウェア更新 > オフライン更新** をタップして、外部ストレージ機器から送信機、機体、またはペイロードのファームウェアパッケージを選択し、**[全て更新]** をタップして更新します。

DJI Assistant 2 (Enterprise シリーズ) の使用

機体と送信機のファームウェア更新

1. DJI Assistant 2 は複数の DJI 機器を同時に更新できないため、パソコンに機体または送信機を 1 台ずつ接続してください。
2. パソコンがインターネットに接続されており、DJI 機器の電源が入っていることを確認してください。
3. DJI Assistant 2 を起動し、DJI アカウントでログインします。
4. メインインターフェイスの左側にある **[ファームウェア更新]** をタップします。
5. ファームウェア バージョンを選択し、クリックして更新します。ファームウェアが自動的にダウンロードされ、更新されます。
6. 「更新に成功しました」というプロンプトが表示されると、更新が完了し、DJI 機器が自動的に再起動します。

お知らせ

- ⚠️ • ファームウェアを更新する前に、機体と送信機が完全に充電されていることを確認してください。
- 更新処理中は、アクセサリを取り外したり、デバイスの電源を切ったりしないでください。
- 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。
- 更新処理中、ジンバルがゆっくりと動作し、機体ステータスインジケーターが点滅して機体が再起動しますが、これは正常な動作です。更新が完了するまで、しばらくお待ちください。

- ファームウェア更新、システムキャリブレーションやパラメーター設定を行っているときには、必ず機体に人や動物が近づかないようにしてください。
- 安全確保のため、最新のファームウェアバージョンを必ず使用するようしてください。
- ファームウェア更新の完了後、送信機と機体の接続を解除できます。必要に応じて、デバイスを再接続します。

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://enterprise.dji.com/matrice-400/downloads>

7.3 フライトレコーダー

飛行データは、機体の内部ストレージに自動的に記録されます。機体を USB ポートでパソコンと接続すれば、DJI Assistant 2 または DJI Pilot 2 アプリでこのデータをエクスポートすることができます。

7.4 強化伝送の使用

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。

取り付け要件：

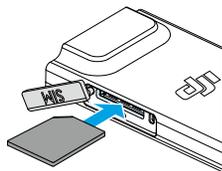
- 機体には DJI セルラードングル 2 が装備されている必要があります。機体は 2 つの DJI セルラードングル 2 の取り付けをサポートし、デュアル ナノ SIM カードをサポートします。
- 送信機は、DJI セルラードングル 2 を搭載することで、または Wi-Fi ホットスポットに接続することで、強化伝送を使用することができます。

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値です。実際のデータ使用量を参照してください。

- ⚠
- 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 およびそのサービスは、一部の国と地域でのみ利用可能です。現地の法律および規制、ならびに DJI セルラードングル 2 利用規約を遵守してください。

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。

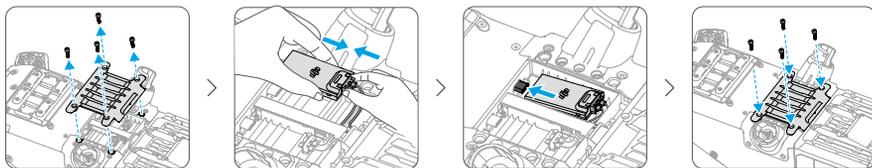


- ⚠️ • 4G ネットワークに対応したナノ SIM カードを、現地の携帯電話会社から公式ルートで購入することを強くお勧めします。
- IoT の SIM カードを使用しないでください。IoT の SIM カードを使用した場合、動画伝送の品質が著しく損なわれます。
- 仮想移動体通信事業者が提供する SIM カードは使用しないでください。インターネットに接続できなくなる可能性があります。
- SIM カードを自分で切断しないでください。自分で切断すると、SIM カードが損傷したり、端や角が粗くなり、SIM カードを正しく挿入または取り外しできなくなる可能性があります。
- SIM カードにパ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

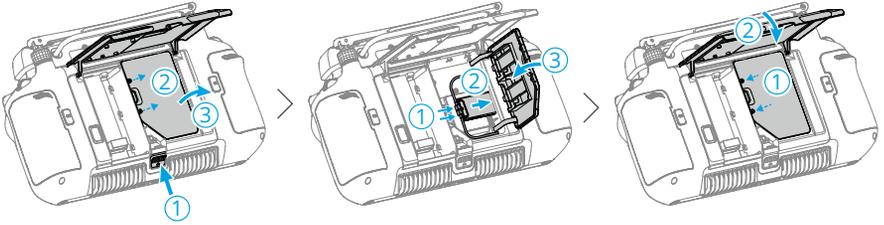
- 💡 • カバーを開け、ナノ SIM カードを押し取り出します。

DJI セルラードングル 2 の取り付け

1. 機体に DJI セルラードングル 2 を取り付けます。

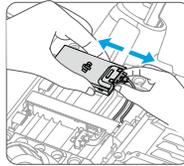


2. 送信機に DJI セルラードングル 2 を取り付けます。



3. システムデスクトップの右上にあるアイコンを確認します。4G のロゴが表示された場合は、強化伝送が利用可能であることを示します。

- ⚠️ • 必要であれば、図のように DJI セルラードングル 2 を機体からゆっくりと外します。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

機体と送信機が 4G ネットワークで接続された後、アプリで強化伝送を有効にすることができます。

- カメラビューに移動し、動画伝送信号アイコンをタップして、ポップアップボックスで強化伝送を有効または無効にします。
- カメラビューに移動して、***> HD をタップし、強化伝送を有効または無効にします。

- ⚠️ • 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 OcuSync 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。

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 Pilot 2 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 セルラードングル 2 経由で 4G ネットワークを使用する場合は、DJI セルラードングル 2 を正しく取り付け、干渉を低減するために、強化伝送を使用中は送信機の Wi-Fi をオフにしてください。

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 4G ネットワークを使用する場合は、より良い動画伝送を体験するために、モバイルデバイスホットスポットの周波数帯域を 2.4GHz に設定し、ネットワークモードを 4G に設定してください。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。

4G ネットワーク要件

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. アプリに、4G 動画伝送信号が弱いと表示された場合は、慎重に飛行してください。

7.5 キャリブレーション

コンパス キャリブレーション

コンパスのキャリブレーションは、DJI Pilot 2 アプリまたは機体ステータスインジケーターから指示された場合にのみ行ってください。コンパスをキャリブレーションするときは以下のルールを順守してください。

- ☀️ • 磁気干渉の強い場所（磁石付近、駐車場、地下鉄筋コンクリート構造物の建設現場など）でコンパスのキャリブレーションを行わないでください。
- キャリブレーション中は、携帯電話などの強磁性体を携帯しないでください。
- キャリブレーションの完了後にコンパスが強い干渉を受けた場合、DJI Pilot 2 アプリにプロンプトが表示されます。表示される指示に従ってコンパスの問題点を解決してください。

7.6 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。

7.7 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ない理由

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. 飛行中のジンバルドリフト問題の解決方法

DJI Pilot 2 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. 機能不良

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 サポートにご連絡ください。

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。電源供給されていても正常に起動しない場合は、DJI サポートにご連絡ください。

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 Pilot 2 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 サポートにご連絡ください。

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 サポートにご連絡ください。

7.8 リスクと警告

電源を入れた後、機体何らかの危険を検知すると、DJI Pilot 2 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。

- その場所が離陸に適していない場合。
- 飛行中に障害物を検出した場合。
- その場所が着陸に適していない場合。
- 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。
- プロンプトが表示されたら画面上の指示に従います。

7.9 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、サポートを受けてください。

お問い合わせ



お問い合わせ

DJI サポート



The terms HDMI, HDMI High-Definition Multimedia Interface, HDMI trade dress and the HDMI Logos are trademarks or registered trademarks of HDMI Licensing Administrator, Inc.

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://enterprise.dji.com/matrice-400/downloads>

本書についてご質問がある場合は、次のアドレスまでメッセージを送信することにより、DJI までお問い合わせください。

DocSupport@dji.com

DJI および MATRICE は DJI の商標です。

Copyright © 2025 DJI All Rights Reserved.