

# INSPIRE 2

## ユーザーマニュアル V1.4

2019年7月



## 🔍 キーワードの検索

「バッテリー」や「取り付け」などのキーワードで検索して、トピックを見つけます。Adobe Acrobat Readerを使用して本書を読んでいる場合、WindowsではCtrl+F、MacではCommand+Fを押して検索を開始します。

## 👉 任意のトピックへの移動

目次のトピックの全リストが表示されます。トピックをクリックすると、そのセクションに進みます。

## 🖨 本書の印刷

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

⚠ 警告

⚠ 重要

💡 ヒントとコツ

📖 参考

## フライト前に

Inspire 2をフル活用いただくために、以下のチュートリアルとマニュアルをご用意しました。

1. 同梱物
2. 安全ガイドラインおよび免責事項
3. クイックスタートガイド
4. インテリジェント・フライト・バッテリー安全ガイドライン
5. ユーザーマニュアル

すべてのチュートリアルビデオを視聴し、免責事項を読んでからフライトを行うことを推奨します。次に、『クイックスタートガイド』を使用して初めてのフライトの準備をしてください。より包括的な情報については、本マニュアルを参照してください。

## チュートリアルビデオの視聴

次のチュートリアルビデオを視聴して、Inspire 2の正しく安全な使用方法を確認してください。

<http://www.dji.com/inspire-2/info#video>



## DJI GO™ 4アプリのダウンロード

使用前にDJI GO 4アプリをダウンロードしてインストールします。QRコードをスキャンするか、「<https://m.dji.net/djigo4>」でアプリをダウンロードします。



最良に活用いただくためには、Android V 4.4以上搭載のモバイルデバイスを使用してください。iOSは9.0以上が必要です。

\* より安全にご使用いただくために、飛行中にこのアプリに接続、ログインしていない場合は、飛行高度が30m、飛行範囲が50mに制限されます。これはDJI GO 4アプリおよびDJIの機体と互換性のあるすべてのアプリに適用されます。

## DJI Assistant 2 のダウンロード

DJI ASSISTANT™ 2のダウンロード <http://www.dji.com/inspire-2/info#downloads>



# 目次

<b>本マニュアルの使用方法</b>	2
凡例	2
フライト前に	2
チュートリアルビデオの視聴	2
DJI GO 4 アプリのダウンロード	2
DJI Assistant 2 のダウンロード	2
<b>製品の特徴</b>	5
はじめに	6
主な機能	6
機体の組み立て	6
送信機の準備	8
機体の各部名称	9
送信機の各部名称	10
<b>機体</b>	12
フライトコントローラー	13
フライトモード	13
フライトステータスインジケーター	14
Return-to-Home (RTH)	15
TapFly (タップフライ)	19
ActiveTrack (アクティブトラック)	21
トライポッドモード	23
スポットライトプロ	23
ビジョンシステムおよび赤外線検知システム	24
フライトレコーダー	28
プロペラの取り付けと取り外し	28
DJI インテリジェント・フライト・バッテリー	28
<b>送信機</b>	34
送信機の特徴	35
送信機の操作	35
デュアル送信機モード	40
送信機のステータス LED	42
送信機のリンク	43
DJI Focus と併用する場合	44

<b>ジンバルとカメラ</b>	45
カメラ	46
ジンバル	47
CINESSD の使用	49
<b>DJI GO 4 アプリ</b>	51
カメラ	52
Editor	55
SkyPixel	55
Me	55
<b>飛行</b>	56
飛行環境の要件	57
飛行制限と飛行禁止区域	57
飛行前のチェックリスト	60
コンパスのキャリブレーション	61
自動離陸と自動着陸	62
モーターの始動と停止	62
飛行中にモーターを緊急停止する	63
フライトテスト	63
<b>付録</b>	65
仕様	66
ファームウェアのアップデート	70
準拠情報	72
アフターサービスについて	74

## 製品の特徴

---

本章では、Inspire 2の機能について説明します。また、機体の組み立て方、および機体のパーツと送信機についても説明します。

# 製品の特徴

## はじめに

Inspire 2は、クラス最高の俊敏性、スピードと信頼性を発揮する冗長機能を備えた、強力な空撮用ドローンです。スマートな新機能を搭載し、複雑なカメラワークを必要とする撮影を容易にします。カメラユニットが画像処理システムから独立しているため、シーンごとに最適なジンバルとカメラを選択できる柔軟性があります。送信機はデュアル周波数に対応し、より安定した効率的なHD映像伝送を提供します。

## 主な機能

DJI GO 4アプリのTapfly™とActiveTrack™のコマンドがアップグレードされ、画面上で確認できる場所をタップしてInspire 2を飛行させたり、動く被写体を簡単に追跡したりできるようになりました。

フライトコントローラー：より安全で信頼性の高いフライト操作を実現するため、フライトコントローラーをアップグレードしました。新しくなったフライトレコーダーが、各フライトの重要なデータを記録します。屋内での飛行やGPSが使用できない場所では、ビジュアルセンサーシステムがホバリングの精度を高めます。デュアルIMUとデュアルコンパス設計で冗長性を実現しました。

HDビデオダウンリンク：機能強化されたDJI LIGHTBRIDGE™により、低遅延かつロングレンジ（最大7km）のHD映像伝送を実現します。（日本仕様は4km）2.4GHzおよび5.8GHzに対応し、干渉波の多い環境でもより安定した接続を保証します。（日本仕様は2.4GHzのみ）

カメラとジンバル：カメラユニットが画像処理システムから独立しているため、シーンごとに最適なジンバルとカメラを選択できる柔軟性があります。これにより、選択したカメラにかかわらず、カメラがサポートしている同様の強力な処理機能が提供され、ZENMUSE™ X5Sを使用すると、RAW収録にて撮影することができます。ロスレス収録（CinemaDNGおよびProRes形式）、およびDNG RAW静止画の連続撮影には、DJI CINESSD™が必要になります。

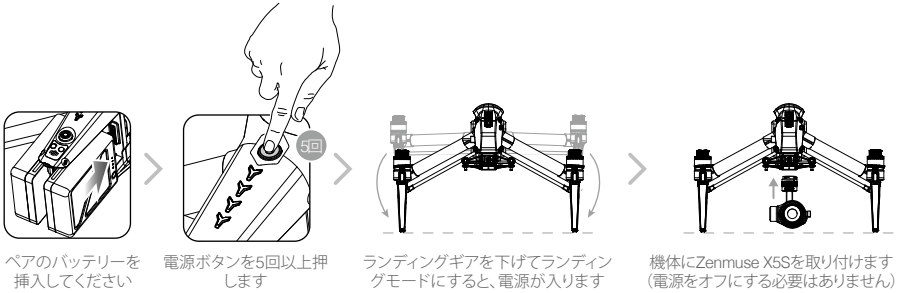
インテリジェント・フライト・バッテリー：新しいDJIインテリジェント・フライト・バッテリーは、強化されたバッテリーセルと高度な電源管理システムを搭載しており、Zenmuse X5Sでは最大25分間、Zenmuse X4Sでは最大27分間の飛行が可能です。

## 機体の組み立て

### トラベルモードのロック解除

機体はトラベルモードで出荷されています。初めて飛行する前に、次の手順に従ってトラベルモードからランディングモードに変更します。

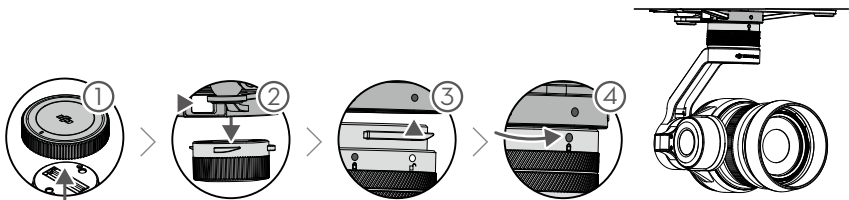
1. ペアのバッテリーを挿入します。
2. 電源ボタンを5回以上押します。
3. ランディングギアを下げてランディングモードにすると、自動的に電源が入ります。



- ・バッテリーは、初めて使用する前に完全に充電してください。詳細については、「インテリジェント・フライト・バッテリーの充電」を参照してください。
- ・機体は、ジンバルカメラが取り付けられている状態ではトラベルモードからランディングモードに変更できません。
- ・トラベルモードからランディングモードに切り替える前に、機体を平らな反射面（テーブルやタイルなど）に置きます。
- ・ランディングギアを広げるときは、トランスフォーム機構に手を触れないでください。
- ・バッテリーを取り外す際は、バッテリー取り外しボタンを必ず押してください。
- ・トラベルモードに入るには、次の手順に従います。ジンバルとプロペラを取り外してから、電源ボタンを5回以上押してください。機体を平らな面に置き、トラベルモードに変更されるまで待ちます。次に、バッテリー取り外しボタンを押し、バッテリーを取り外します。

### Zenmuse X5SのInspire 2への取り付け

1. Zenmuse X5Sからジンバルキャップを取り外します。
2. Inspire 2のジンバルおよびカメラ解除ボタンを押します。Inspire 2のジンバルキャップを回して取り外します。
3. ジンバルの白丸とInspire 2の赤丸の位置を合わせて、ジンバルを挿入します。
4. ジンバルロックをロック位置まで（赤丸の位置が合うように）回します。

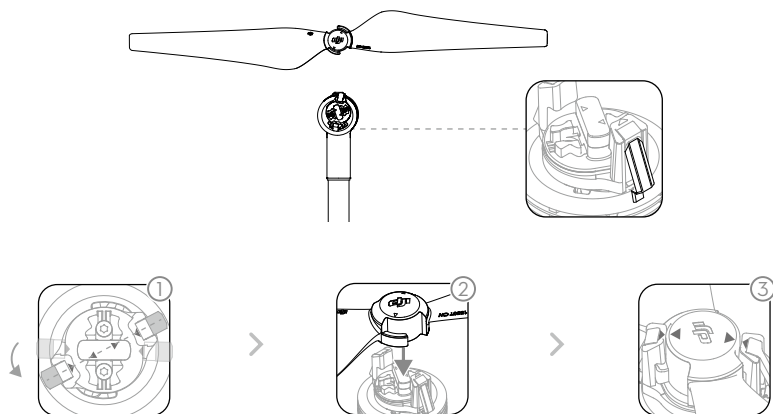


- ・カメラの取り付け時には、Inspire 2上のDJIジンバルコネクター2.0が正しい位置にあることを必ず確認してください。正しい位置にない場合、カメラを搭載できません。
- ・Zenmuse X5Sのご使用時には、レンズキャップを取り外してください。
- ・必ず機体の電源をオフにしてから、ジンバルカメラを取り外してください。

## 1550Tクイックリリースプロペラの取り付け

1550Tクイックリリースプロペラを取り付けるには、次の手順に従います。

1. 同じ色の矢印(赤または白)に合わせてモーターにプロペラを取り付けます。



スプリングパッドを押しながら、矢印を合わせてカチッと音がするまでプロペラロックを回します。

モーターにプロペラを取り付けます。

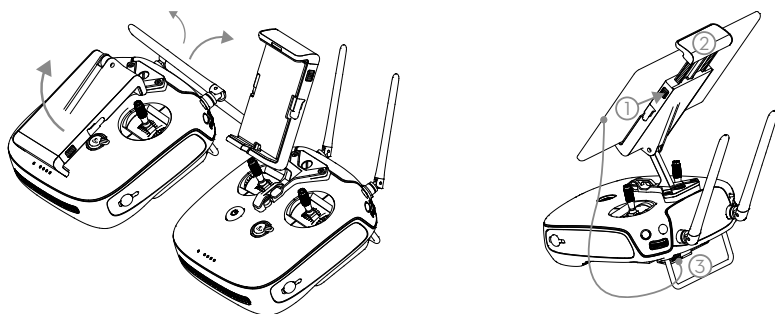
カチッと音がするまでプロペラロックをもう一度回します。

⚠ プロペラロックを回す前にスプリングパッドを押しまってください。

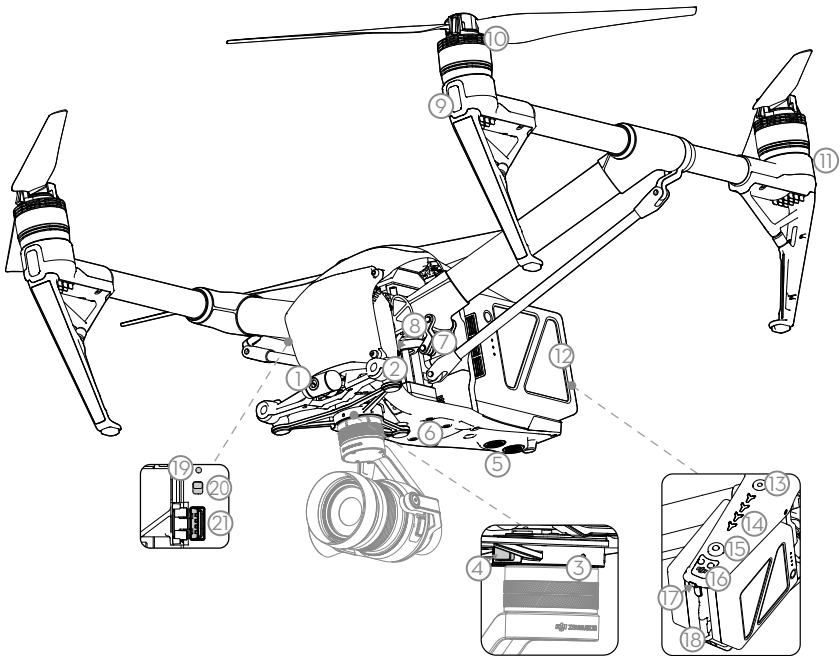
## 送信機の準備

モバイルデバイス・ホルダーをお好みの位置に傾け、アンテナを指示の通りに調整します。

1. モバイルデバイス・ホルダーの側面にあるボタンを押してクランプを伸ばし、モバイルデバイスに合うようにクランプの長さを調整し、モバイルデバイスを取り付けます。
2. USBケーブルを使用して、お手持ちのモバイルデバイスを送信機に接続します。
3. ケーブルの一端をモバイルデバイスに接続し、もう一方の端を送信機背面のUSBポートに接続します。



## 機体の各部名称



- |                                    |                          |
|------------------------------------|--------------------------|
| [1] FPVカメラ                         | [11] リアLED               |
| [2] 前方ビジョンシステム                     | [12] インテリジェント・フライト・バッテリー |
| [3] DJIジンバルコネクターV2.0 (DGC2.0)      | [13] 電源ボタン               |
| [4] ジンバルとカメラの取り外しボタン               | [14] バッテリー残量インジケーター      |
| [5] 下方ビジョンシステム                     | [15] バッテリー取り外しボタン        |
| [6] 拡張デバイス取り付け位置                   | [16] 上方向赤外線センサー          |
| [7] トランスフォーム設計                     | [17] 機体ステータスインジケーター      |
| [8] 画像処理システム<br>(microSDカードスロット搭載) | [18] DJI CINESSDスロット     |
| [9] フロントLED                        | [19] リンクボタン              |
| [10] 推進システム(モーター、プロペラなど)           | [20] USBモードスイッチ          |
|                                    | [21] USBポート              |

## 送信機の各部名称

## [1] 電源ボタン

送信機の電源をオン／オフにします。

## [2] トランスフォームスイッチ

飛行中にスイッチを上下に操作してランディングギアを上昇／下降させます。

## [3] Return-to-Home (RTH) ボタン

このボタンを長押しすると、Return-to-Home (RTH)を開始します。

## [4] コントロールスティック

機体の向きと動きを操作します。

## [5] ステータスLED

送信機のシステムステータスを表示します。

## [6] バッテリー残量LED

送信機のバッテリー残量を表示します。

## [7] 電源ポート

充電器に接続して送信機のバッテリーを充電します。

## [8] モバイルデバイス・ホルダー

お手持ちのモバイルデバイスを送信機にしっかりと取り付けます。

## [9] アンテナ

機体操作と映像信号を送受信します。

## [10] ハンドルバー

## [11] コントロールダイヤル (ジンバル／FPV)

このダイヤルを使用して、ジンバルのチルトを操作します。ジンバルフリーモードで、C1ボタンを押しながらコントロールダイヤルを回してジンバルのパンを操作します。FPVカメラのチルトを操作するには、C2ボタンを押したままコントロールダイヤルを回します。

## [12] カメラ設定ダイヤル

ダイヤルを回してカメラ設定を調整します。(DJI GO 4アプリを実行しているモバイルデバイスに送信機が接続されている場合のみ、機能します。)

## [13] 録画ボタン

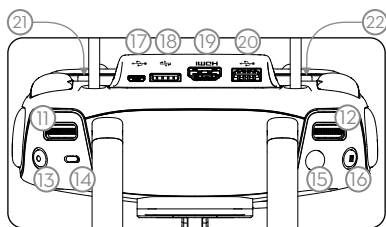
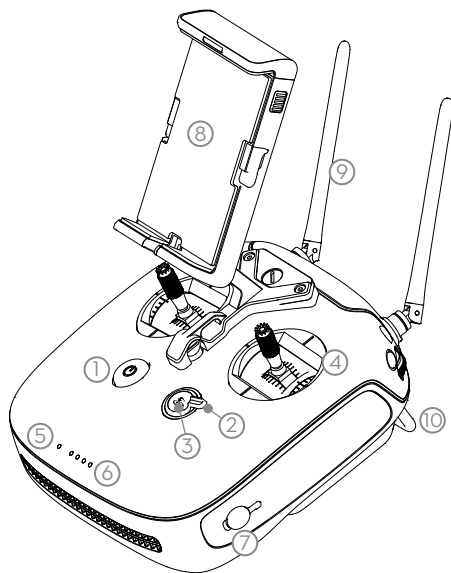
録画ボタンを押して動画の録画を開始します。再度押すと録画を停止します。

## [14] フライトモードスイッチ

Pモード、Sモード、Aモード間の切り換えを行います。

## [15] シャッターボタン

シャッターボタンを押して、写真を撮影します。動画の録画中も、写真を撮影できます。





**[16] 一時停止ボタン**

ボタンを1回押すと、機体はTapFly (タップフライ)、ActiveTrack (アクティブトラック)、などのインテリジェント・フライトモードを終了します。

**[17] Micro USBポート**

このポートを使用して、ファームウェアをアップグレードします。

**[18] CAN/バス**

予備の拡張ポートです。

**[19] HDMI Aポート**

HDMI Aポートは映像出力用です。

**[20] USBポート**

DJI GO 4アプリを実行するため、モバイルデバイスに接続します。

**[21] C1ボタン**

DJI GO 4アプリを使ってカスタマイズできます。

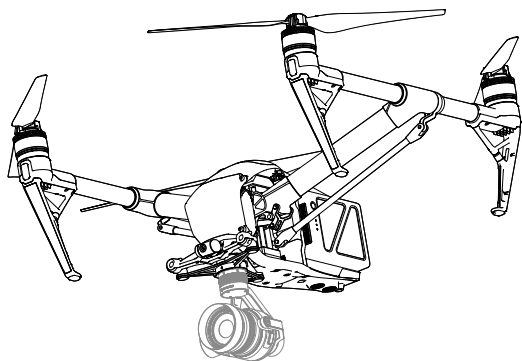
**[22] C2ボタン**

DJI GO 4アプリを使ってカスタマイズできます。

# 機体

---

本章では、フライトコントローラー、ビジョンシステム、インテリジェント・フライト・バッテリーの各機能について説明します。



# 機体

## フライトコントローラー

Inspire 2のフライトコントローラーには、いくつかの重要な改良点があります。セーフティモードには、フェールセーフとReturn-to-Homeなどがあります。これらの機能により、制御信号が途絶えても機体を安全に帰還させることができます。フライトコントローラーは、フライトごとに重要な飛行データを内部記憶装置に保存することもできます。新型フライトコントローラーは、安定性が向上し、新しいエアブレーキ機能が備わっています。

## フライトモード

3種類のフライトモードがあります。各フライトモードの詳細を以下の項に示します。

### P (Positioning) モード：

Pモードは、強いGPS信号受信時に最適に動作します。機体は、GPSと前方／下方ビジョンシステムを利用して自らの位置を把握しながら自動で安定し、障害物を避けて進みます。このモードでは、TapFly (タップフライ) やActiveTrack (アクティブトラック) などの高度な機能が有効になります。

前方ビジョンシステムが有効で、明るさが十分にある場合、最大傾斜角度は25°です。前方の障害物認識機能が無効な場合、最大飛行姿勢角は35°です。

前方／下方ビジョンシステムに対してGPS信号が弱く、照明条件が暗過ぎる場合、機体は高度を制御するための位置決めに気圧計のみを使用します。

注記：Pモードで高速飛行させるには、スティックを大きく動かす必要があります。

### S (Sport) モード：

機体は位置決めにGPSを使用しています。Sモードでは、前方／下方ビジョンシステムが無効になるため、機体は障害物を検知して避けることができません。Sモードでは、Ground Stationおよびインテリジェント・フライト機能も無効になります。

注記：敏捷性と速度に対する機体の応答性が最適化され、スティックの動きへの応答性がより機敏になりました。

### A (Atti) モード：

GPSやビジョンシステムを利用できない場合、機体の位置決めには気圧計のみを使用し、高度を制御します。Aモードでは、Ground Stationおよびインテリジェントフライト機能も無効になります。

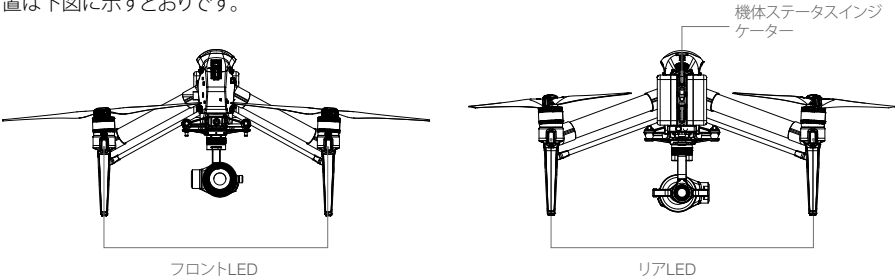
- 
- ⚠️
- Sモードでは、前方ビジョンシステムが無効になります。そのため、飛行経路上に障害物があっても自動で回避できなくなります。飛行中は細心の注意を払い、障害物には近づかないようにしてください。
  - Sモードでは、機体の最大速度と制動距離が著しく増加します。無風状態の場合、停止距離は少なくとも50m必要です。
  - Sモードでは、機体の応答性が著しく向上します。そのため、送信機のスティックをわずかに動かしただけでも、機体は大きく移動します。飛行中は細心の注意を払い、十分な飛行スペースを確保するようにしてください。
  - Sモードでは、機体の下降速度が著しく増加します。無風状態の場合、停止距離は少なくとも50m必要です。
- 

☀️ 機体のフライトモードを変更するには、フライトモードスイッチを使用します。

---

フライトステータスインジケータ

Inspire 2には、フロントLED、リアLED、および機体ステータスインジケータが付いています。LEDの位置は下図に示すとおりです。



フロントLEDは機体の機首方向を示します。フロントLEDおよびリアLEDはDJI GO 4アプリで消灯できます。機体ステータスインジケータは、フライトコントローラーのシステムステータスを表示します。機体ステータスインジケータの詳細については、次の表を参照してください。




機体ステータスインジケータの解説

通常		
.....	赤色、緑色、黄色の順に点滅	電源オンおよび自己診断テスト中
×4	黄色で4回点滅	ウォーミングアップ
.....	緑色でゆっくりと点滅	Pモード、GPSあり*
×2 .....	緑色で2回点滅	Pモード (前方および下方ビジョンシステムあり) *
.....	黄色でゆっくりと点滅	GPSおよび前方／下方ビジョンシステムなし
.....	緑色で素早く点滅	制動中
警告		
.....	黄色に素早く点滅	送信機信号消失
.....	赤色にゆっくりと点滅	ローバッテリー警告
.....	赤色に素早く点滅	致命的なローバッテリー警告
.....	赤色に点滅	IMUエラー
—	赤色に点灯	重大なエラー
.....	赤色、黄色の順に素早く点滅	コンパスのキャリブレーションが必要

\* 緑色のゆっくりとした点滅はPモードを示し、緑色の素早い点滅はSモードを示します。

## Return-to-Home (RTH)

Return-to-Home (RTH) 機能により、機体は最後に記録されたホームポイントに戻ります。3種類のRTH機能があります。スマートRTH、ローバッテリーRTH、フェールセーフRTHです。本セクションでは、これら3つのRTHの動作について詳しく説明します。




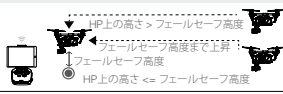

	GPS	説明
ホームポイント		離陸前に強いGPS信号が検知されていた場合は、機体を離陸させた場所がホームポイントになります。GPS信号の強度はGPSアイコンで示されます(  バーが4本よりも少ない場合、GPS信号が弱いと見なされます)。ホームポイントが記録されると、機体ステータスインジケーターが素早く点滅します。



- ⚠ 前方ビジョンシステムが有効で、明るさが十分にある場合、機体は障害物を認識して回避します。機体は、障害物を回避するために自動で上昇し、ホームポイントに帰還する際にはゆっくりと下降します。機体は確実に前方に向けて帰還するため、前方ビジョンシステムが有効でも、RTH中には機体の回転、左右への飛行はできません。

### フェールセーフRTH

前方ビジョンシステムにより、機体は内部でフライトルートのリアルタイムマップを作成しながら飛行します。ホームポイントが正しく記録され、コンパスが正常に動作していれば、送信機の信号が3秒以上消失した場合、フェールセーフRTHが自動的に有効になります。機体は帰還ルートを計画し、元の飛行経路をたどって帰還します。機体は、現在の位置で10秒間ホバリングします。機体は信号接続を取り戻すと、操縦者の指示を待ちます。送信機の信号接続が回復すると、Return-to-Homeプロセスが中断され、操縦者は機体の操縦を取り戻すことができます。

### フェールセーフ図解

<b>1 ホームポイントの記録</b>  緑色に点滅	<b>2 ホームポイントの確認</b>  緑色に点滅	<b>3 送信機信号消失</b>  黄色が素早く点滅
<b>4 信号消失 (3秒後)</b>  黄色が素早く点滅	<b>5 RTH(調整可能な高度)</b>  黄色が素早く点滅	<b>6 着陸(5秒間ホバリング後)</b>  黄色が素早く点滅

- ⚠
- GPS信号が弱い()のバーが4本よりも少ない場合、GPS信号が弱いと見なされます)または利用できない場合、機体はホームポイントに戻ることができません。
  - 機体がホームポイントから半径20m以内にあるときは、RTHが発動されると機体はその場に自動的に下降、着陸します。フェールセーフ中、機体が高度20mを超えている場合にスロットルスティックを動かすと、機体は上昇を停止し、速やかにホームポイントに戻ります。
  - 前方ビジョンシステムが無効な場合、機体はフェールセーフRTH中に障害物を回避できません。飛行を開始する前に、適切なフェールセーフ高度を設定してください。DJI GO 4アプリを起動して[Camera]に進み、をタップしてフェールセーフ高度を設定してください。
  - 機体が現在の高度から高度20mまで上昇している間は、ユーザーが機体を操作することはできません。ただし、RTHボタンを1回押すと、上昇を終了して操作できるようになります。

スマートRTH

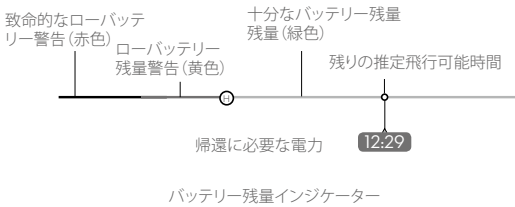
GPSを利用してスマートRTHを開始できる場合は、送信機のRTHボタンを使用するか、DJI GO 4アプリのRTHボタンをタップして画面上の指示に従います。機体は最後に記録されたホームポイントへ自動で戻ります。スマートRTHプロセス中に墜落を回避するためには、送信機のコントロールスティックを使って機体の速度と高度を操作してください。機体は、帰還途上でメインカメラを使用して前方300m以内の障害物を識別し、安全な帰還ルート計画を立てます。スマートRTHボタンを1回長押しすると、RTHプロセスが開始します。もう一度スマートRTHボタンを押すと、スマートRTHを終了して再び機体を操作できるようになります。

ローバッテリーRTH (DJI GO 4アプリでオフにすることができます)

安全に帰還するために必要なバッテリー残量しかない状態になると、フェールセーフが作動します。ローバッテリー警告が表示された場合は、機体をホームに帰還させるか、ただちに着陸させてください。ローバッテリー警告が発せられると、DJI GO 4アプリに通知が表示されます。10秒経っても何もしないと、機体は自動でホームポイントに帰還します。RTHプロセスは、送信機のRTHボタンを押すことでキャンセルできます。この警告のしきい値は、現在の機体の高度とホームポイントからの距離を基準に自動的に決定されます。

現在のバッテリー残量では現在の高度から下降させることしかできない場合は、機体はその場に自動的に着陸します。その場合も、送信機を使用して着陸中の機体の方向を操作できます。

バッテリー残量インジケータはDJI GO 4アプリに表示され、次のような意味を表します。



バッテリー残量警告	注意	機体ステータスインジケータ	DJI GO 4アプリ	フライト指示
ローバッテリーレベル警告	バッテリー電力低下機体を着陸させてください。	機体ステータスインジケータがゆっくり赤色で点滅します。	[帰還]をタップして機体を自動でホームポイントに帰還させて着陸させるか、[取消]をタップして通常飛行に戻ります。何もしないと、機体は10秒後に自動的にホームポイントに戻って着陸します。送信機ではアラームが鳴ります。	できるだけ早く機体を帰還、着陸させ、モーターを停止し、バッテリーを交換してください。


致命的なローバッテリー警告	機体を速やかに着陸させてください。	機体ステータスインジケーターが素早く赤色で点滅します。	DJI GO 4アプリ画面が赤色で点滅し、機体は下降を始めます。送信機ではアラームが鳴ります。	機体は自動で下降して着陸します。
予想飛行残時間	現在のバッテリー残量に基づいて推測した残飛行時間です。	なし	なし	なし



- 致命的なローバッテリー警告が発せられ、機体が自動的に着陸を開始し下降している最中、スロットルスティックを押し上げて機体をホバリングさせると、より適切な着陸地点へ機体を誘導することができます。
- バッテリー残量インジケーターバーのカラーゾーンとマーカーは、推定残飛行時間を反映します。残飛行時間は機体の現在の位置や状況に応じて自動で調整されます。

## フェールセーフの安全に関する注意



前方ビジョンシステムが無効になっている場合、機体はフェールセーフRTH中に障害物を回避できません。そのため、飛行を開始する前に適切なフェールセーフ高度を設定してください。DJI GO 4アプリを起動して[Camera]に進み、をタップしてフェールセーフ高度を設定してください。




機体が高度20m未満で飛行中、フェールセーフ（スマートRTH、ローバッテリーRTHなど）が発動された場合、機体はまず現在の高度から20mまで自動で上昇します。この上昇は、フェールセーフを終了するとキャンセルできます。



機体がホームポイントから半径20m以内にある場合、RTHが発動されると機体は自動で下降、着陸します。フェールセーフ中、機体が高度20mを超えている場合にスロットルスティックを動かすと、機体は上昇を停止し、速やかにホームポイントに戻ります。



GPS信号が弱いまたは()に表示されるバーが4本よりも少ない)、利用できない場合、機体はホームポイントに戻ることができません。

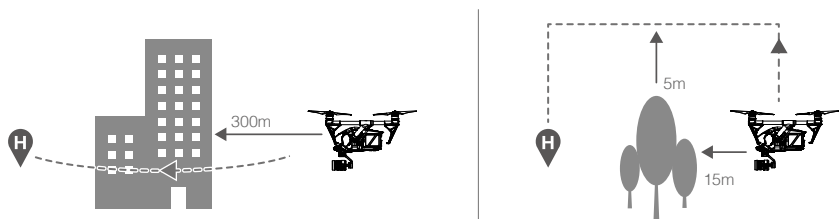


機体の高度が20mを超え、事前に設定されたフェールセーフRTH高度に達するまでの間にスロットルスティックを動かすと、機体は上昇を停止し、速やかにホームポイントに戻ります。

## RTH中の障害物回避\*

前方ビジョンシステムに最適な明るさに適している場合、機体はRTH中に障害物を認識し、積極的に回避しようします。障害物を認識すると、機体は以下のように動作します。

1. 機体は、帰還途上でメインカメラを使用して前方300m以内の障害物を識別し、安全な帰還ルート計画を立てます。
2. 15m前方に障害物を認識すると、機体は減速します。
3. 機体が停止し、ホバリング状態になると、垂直方向に上昇して障害物を回避します。最終的に、認識された障害物から5mまでのところで上昇を停止します。
4. フェールセーフRTHプロセスが再開され、機体はそのままの高度でホームポイントまで飛行を継続します。



\* 近日実装されます。



- RTH下降中は、障害物認識機能は無効になります。注意して行ってください。
- 機体を確実に前方に向けて帰還させるため、前方ビジョンシステムが有効な場合、RTH中に機体を回転させることはできません。
- 機体は、機体の側方、後方の障害物を回避できません。

## 着陸保護機能

自動着陸中には、着陸保護機能が有効になります。

1. 着陸保護機能は、地面が着陸に適しているか判断します。適している場合、Inspire 2はゆっくりと着陸します。
2. 地面が着陸に適していないと着陸保護機能が判断した場合、Inspire 2はホバリングして操縦者の確認を待ちます。機体は、致命的なローバッテリー警告が出ていても地面が着陸に適していないと判断すると、ホバリングします。バッテリー残量が0%まで低下した場合にのみ、機体は着陸します。機体のフライト方向はそのまま操作できます。
3. 着陸保護機能が無効の場合、Inspire 2が地表0.7m未満まで下降したときに、DJI GO 4アプリが着陸を行うかを表示します。環境が着陸に適している場合、タップして確定するか、コントロールスティックを2秒間引き下げて着陸します。



着陸保護機能は、次の状況では機能しません。

- ユーザーがピッチ/ロール/スロットルスティックを操作している場合（コントロールスティックを操作していないとき、着陸地面検知機能が再有効化されます）
- ポジショニングシステムが完全に機能していない場合（例：ドリフト・ポジション・エラー）
- 下方ビジョンシステムに再キャリブレーションが必要な場合
- 下方ビジョンシステムに照明条件が十分でない場合
- 機体の1m以内に障害物がある場合。機体は、地表の0.7m上まで下降し、ホバリングします。機体は、ユーザーの確認を受けて着陸します。



## TapFly (タップフライ)

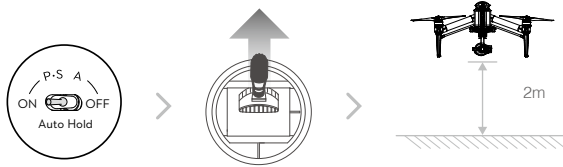
### はじめに

TapFly (タップフライ) 機能を使用すると、送信機を使わずにモバイルデバイスの画面上をタップするだけで、機体を目的の方向に飛行させることができます。明るさが適切 (300ルクス超) で、明るすぎない (10,000ルクス未満) 場合、機体は自動で認識した障害物を回避するか、制動してホバリングします。

### TapFly (タップフライ) を使用する

インテリジェント・フライト・バッテリーのバッテリー残量が50%を超えていることを確認します。また、機体がPモードになっていることを確認してください。続いて、次の手順に従ってTapFly (タップフライ) を使用します。

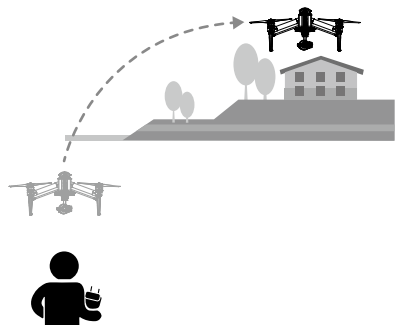
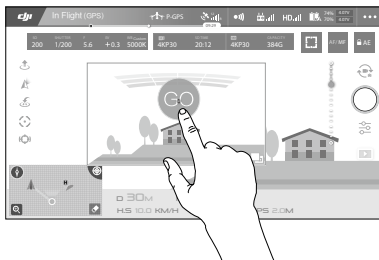
1. 離陸し、地上から2m以上の高さで飛行するようにします。



2. DJI Go 4アプリを起動して をタップしてから をタップし、画面の指示を読んで内容を理解してください。



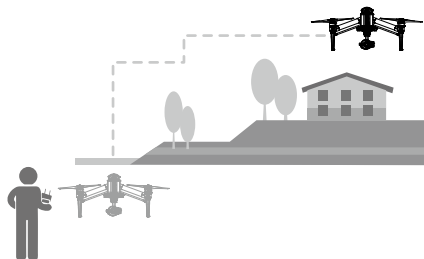
3. 目標の方向を1回タップし、 アイコンが表示されるのを待ちます。もう一度タップして選択内容を確認すると、機体は目標の方向に向かって自動で飛行します。



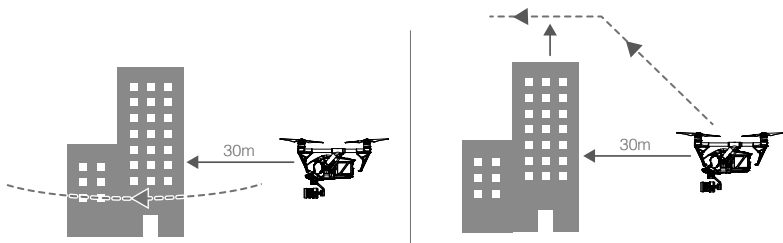
- ⚠ 人、動物、小さく細い物体(木の枝、電線など)、透明な物体(ガラスや水など)に向かって飛行させる指示をしないでください。
- 飛行経路に障害物がないかどうかを確認し、障害物に近寄らないようにしてください。
  - 想定する経路とTapFly(タップフライ)が実際に飛行する経路には違いが生じることがあります。
  - 目標の方向として選択できる範囲には制限があります。画面の上下端付近ではTapFly(タップフライ)で指定することはできません。
  - 機体を水や雪で覆われたエリアを飛行させているときは、TapFly(タップフライ)モードが正しく機能しないことがあります。
  - 暗い(300ルクス未満)、または明るすぎる(10,000ルクス超)環境を飛行する場合には、特に注意が必要です。

💡 DJI GO 4アプリ内でジンバルのコントロールスティック操作を有効にして、送信機を使用してジンバルの向きを操作します。コントロールスティックが使用中の場合、ジンバルは自動的にフリーモードに切り替わります。このような状況下では、機体のピッチ操作に使用されるコントロールスティックはジンバルのピッチを操作し、機体のロール操作に使用されるコントロールスティックはジンバルのパンを操作します。また、左のダイヤルは飛行速度を制御します。

TapFly(タップフライ)選択を確定すると、機体は ○ アイコンでマークされた方向に飛行します。なお、飛行中はコントロールスティックを使って機体の動きを操作できます。



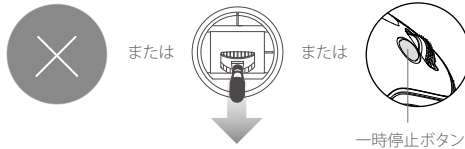
機体前方に障害物があることを認識した場合や、飛行高度が地面に近すぎると、機体は速度を自動的に調整します。機体が障害物の上や左右を飛行すると、DJI GO 4アプリにプロンプトが表示されます。しかし、この機能に頼って障害物の間をすり抜けしないでください。フェールセーフプロセスは、TapFly(タップフライ)よりも優先されます。GPS信号が弱くなると、機体はインテリジェント飛行を終了し、帰還します。



### TapFly(タップフライ)を終了する

次の方法でTapFly(タップフライ)を終了します。

- 画面上の「✕」ボタンをタップします。
- 送信機のピッチスティックを引き戻し、3秒以上維持します。
- 送信機のインテリジェントフライト一時停止ボタンを押します。



TapFly (タップフライ) を終了すると機体は停止し、ホバリング状態になります。新たな目的の方向をタップして飛行を続行するか、手動による飛行を行えます。

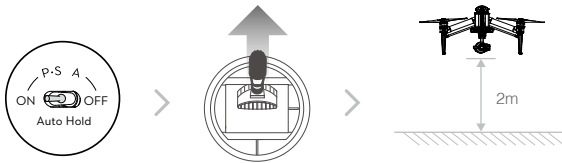
## ActiveTrack (アクティブトラック)

ActiveTrack (アクティブトラック) を使用すると、モバイルデバイスの画面で動く被写体をマークして追尾できます。機体は飛行経路上の障害物を自動で回避します。追加の追尾デバイスは必要ありません。Inspire 2は、バイクや車、人や動物を自動的に識別して追尾することができ、対象に応じて異なる追尾方式を使用します。

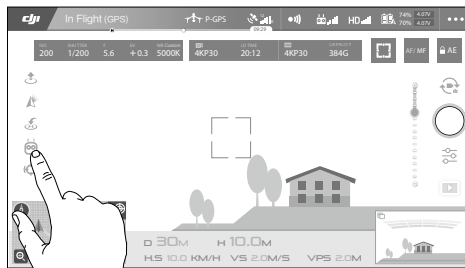
### ActiveTrack (アクティブトラック) を使用する

インテリジェント・フライト・バッテリーのバッテリー残量が50% を超えていることと、機体がPモードであることを確認します。続いて、次の手順に従ってActiveTrack (アクティブトラック) を使用します。

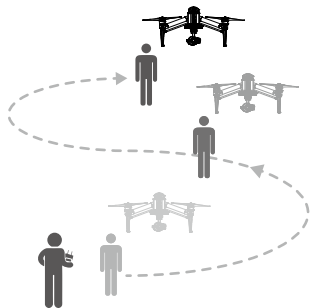
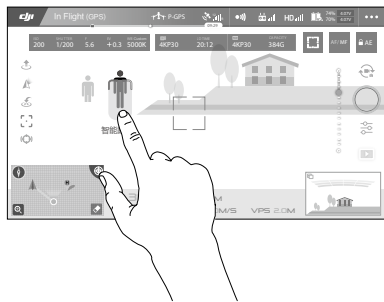
1. 離陸し、地上から2m以上の高さでホバリングします。



2. DJI GO 4アプリを起動して をタップしてから をタップし、画面の指示を読んで内容を理解してください。



3. 追尾したい被写体をタップした後、もう一度タップして選択を確定します。対象が自動的に認識されない場合は、対象の周りをドラッグしてボックスで囲みます。追尾中は のボックスが緑色に変わります。ボックスが赤くなった場合、被写体が特定できていません。もう一度やり直してください。



- ⚠
- 人、動物、小さく細い物体(木の枝、電線など)、透明な物体(ガラスや水など)などを含む場所では選択しないでください。
  - 飛行経路近くの障害物に近寄らないようにしてください(特に機体を後進させる場合)。
  - 以下のような状況でActiveTrack(アクティブトラック)を実行する場合には、特に注意してください。
    - a) 追尾している被写体が水平面上で動いていない。
    - b) 追尾している被写体が動く際に大きく形状を変える。
    - c) 追尾している被写体が長時間遮られているか、視界に入らない。

ActiveTrack(アクティブトラック)には、以下の機能が含まれています。

トレース	プロフィール
機体は一定の距離を保って被写体を追尾します。送信機のロールスティックまたはDJI GO 4アプリのスライダーを使用して、被写体の周囲を回ります。	機体はその方向から一定の角度と距離を保って被写体を追尾します。送信機のロールスティックを使用して被写体の周囲を回ります。

- ⚠
- 人、動物、小さく細い物体(木の枝、電線など)、透明な物体(ガラスや水など)などを含む場所では選択しないでください。
  - 飛行経路近くの障害物に近寄らないようにしてください(特に機体を後進させる場合)。
  - 以下のような状況でActiveTrack(アクティブトラック)を実行する場合には、特に注意してください。
    - a) 追尾している被写体が水平面上で動いていない。
    - b) 追尾している被写体が動く際に大きく形状を変える。
    - c) 追尾している被写体が長時間遮られているか、視界に入らない。
    - d) 追尾している被写体が積雪面を移動している。
    - e) 暗い(300ルクス未満)、または明るすぎる(10,000ルクス超)。
    - f) 追尾している被写体が周囲の環境と似たような色や模様である。

- ⚠ • ActiveTrack (アクティブトラック) を使用する場合は、現地の法規およびプライバシーに関する規制を必ず順守してください。
- 機体はプロフィールモードまたはスポットライトモードでは、障害物を回避できません。これらのモードは広い場所で使用してください。

### ActiveTrack (アクティブトラック) を終了する

以下の方法でActiveTrack (アクティブトラック) を終了します。

1. 画面上の「✕」ボタンをタップします。
2. 送信機のインテリジェントフライト一時停止ボタンを押します。



ActiveTrack (アクティブトラック) を終了すると、機体はその位置でホバリングします。その時点で手動飛行、別の対象の追尾、またはホームポイントへの帰還を選択できます。

## トライポッドモード

トライポッドモードを有効にするには、DJI GOアプリでそのアイコンをタップします。トライポッドモードでは、Inspire 2の最大速度 (DJI GO 4アプリで調整できます) を減速し、送信機のコントロールスティックの感度を下げて、正確な構図取りが容易になります。トライポッドモードでは、よりスムーズで安定した映像を撮影できるため、Inspire 2をロッカーアームやスライドレールの代わりに使用することができます。

- ⚠ • GPS信号が強いとき、または明るさの条件がビジョンシステムの使用に理想的な場合のみ、トライポッドモードを使用してください。GPS信号が消失し、ビジョンシステムが機能しない場合は、自動でA (Atti) モードに切り替わります。その場合、飛行速度が上がり、機体は定位置でホバリングできません。トライポッドモードは慎重に使用してください。

## スポットライトプロ

スポットライトプロは新しい強力な追跡モードです。これにより、パイロット1人でも複雑でドラマチックな映像を撮影できます。カメラが被写体に向き続けるよう、ジンバルが自動で調整されます。スポットライトプロモードで被写体をロックすると、機体の飛行方向に関わらず、ジンバルがロックした被写体を捉えます。

クイックモード: 指先で対象物の周りをなぞって四角形を描き、追尾を開始します。

コンポジションモード: 指先で四角形を描きます。被写体が四角形の中に入ったら、C2ボタンを押して追尾を開始します。C2ボタンをもう一度押すと、追尾を停止します。

フリーモードでは、機体の進行方向をカメラとは別に操作できます。

フォローモードでは、機体の進行方向とカメラの向きが同じになります。

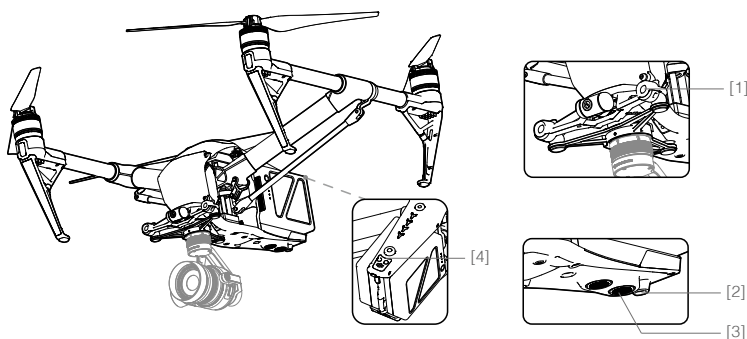




- DJI GO 4アプリで被写体をドラッグするか、ジンバル・コントロール・スティックを動かして構図内の被写体の位置を調整します。
- 機体の自動回転機能は、フリーモードでは初期設定で有効になっています。この場合、機体がジンバルの回転とは逆の方向に回転して、撮影中にジンバルの回転制限がされないようにします。
- スポットライトプロは、Sモード、Aモード、TapFly（タップフライ）モード、トライポッドモードで使用できます。

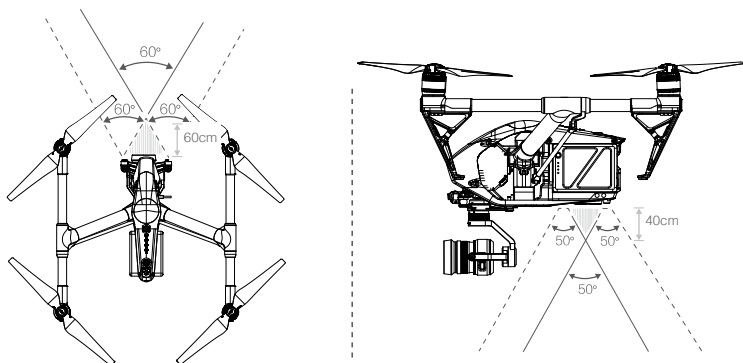
## ビジョンシステムおよび赤外線検知システム

ビジョンシステムの主なパーツは、Inspire 2の前方と底部にあり、[1] [2] 2つのステレオビジョンセンサーと [3] 2つの超音波センサーが含まれています。ビジョンシステムでは超音波と画像データを使って機体の現在位置を維持し、屋内やGPS信号が使用できない環境での高精度なホバリングを可能にします。また、障害物がないかどうかを常に走査し、迂回や上昇飛行、ホバリングによりInspire 2の衝突を回避します。赤外線検知システムは、機体の上部にある[4] 2つの赤外線モジュールで構成されています。これらのモジュールは機体上部の障害物を走査しますが、このシステムが有効になるフライトモードは限られています。



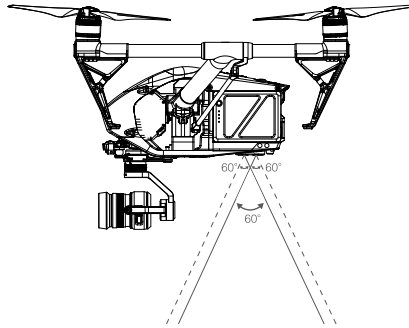
### 認識範囲

ビジョンシステムの認識範囲は以下のとおりです。認識範囲内にない障害物は認識、回避できませんのでご注意ください。



⚠ 機体は暗がりにある物体を認識できません。注意して飛行してください。

超音波センサーの認識範囲は以下のとおりです。



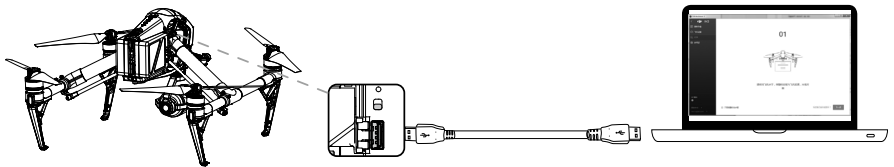
### キャリブレーション

機体の前方／下方ビジョンシステムのステレオカメラセンサーは、出荷時にキャリブレーションされています。

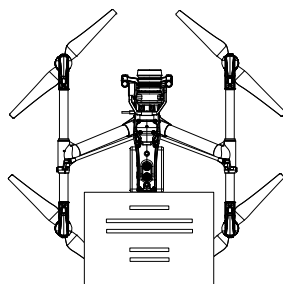
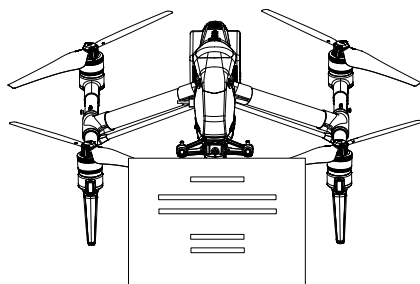
しかし、これらのカメラは強い衝撃の影響を受けやすいため、場合によってはDJI Assistant 2によるキャリブレーションが必要になります。

#### ビジュアル・キャリブレーション・プレートによるキャリブレーション

1. 機体がランディングモードであることを確認します。インテリジェント・フライト・バッテリーをオンにし、USBモードスイッチを下に切り替えます。
2. USBケーブル (A-Aコネクター) を使用してInspire 2とPCを接続します。
3. DJI Assistant 2を起動し、DJIアカウントでログインします。
4. Inspire 2とキャリブレーションボタンをクリックします。

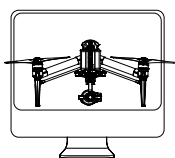


5. ビジュアル・キャリブレーション・プレートの面を、点が前方ビジョンシステムに向くように配置し、DJI Assistant 2の指示に従ってキャリブレーションを完了します。
6. 機体を直立した状態で置き、ビジュアル・キャリブレーション・プレートの点の付いている側が下方ビジョンシステムに向いていることを確認します。DJI Assistant 2の指示に従って、キャリブレーションを完了します。



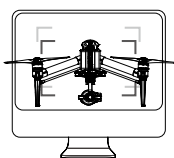
## 画面からのキャリブレーション

ステレオカメラセンサーをキャリブレーションするには、以下の手順に従います。



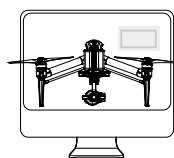
01

機体を画面側に向ける



02

ボックスに合わせる



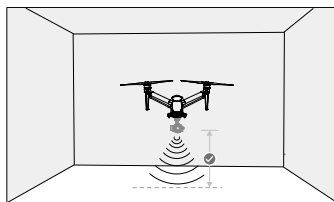
03

機体を左右に動かし傾きを調整する

⚠ キャリブレーション後は、電源を切ったりUSBケーブルを外したりしないでください。データが算出されるのを待ってください。

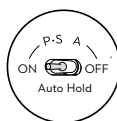
## ビジョンシステムの使用

Inspire 2の電源が入ると、ビジョンシステムが自動で有効になります。手動での操作は必要ありません。通常、ビジョンシステムはGPSを使用することのできない屋内環境で使用されます。Inspire 2は、ビジョンシステムのセンサーを使用することで、GPSが利用できない場合でも正確なホバリングを行います。



ビジョンシステムを使用するには、次の手順に従ってください。

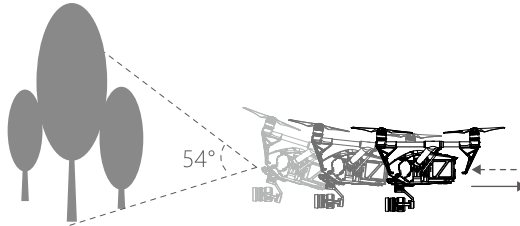
1. フライトモードスイッチをPモードに切り替えます。
2. 機体を平らな面に置きます。ビジョンシステムは模様に変化のない地表面では正しく動作しないため、注意してください。
3. 機体の電源をオンにします。機体ステータスインジケーターが緑色で2回点滅し、ビジョンシステムの準備ができたことを示します。スロットルスティックをゆっくり押し上げて離陸し、スティックから手を離せば機体はその場でホバリングを開始します。





## 障害物認識のアシストブレーキ

障害物認識により、機体の周りに障害物が検知された場合、機体は自らブレーキをかけることができますようになりました。障害物認識機能は、明るさが適切で障害物がはっきりと目立つか、質感がある場合に最も効果的に動作します。十分な制動距離を保つために、機体を50km/h以下で飛行させてください。



- ランディングギアが下降すると、前方ビジョンシステムは無効になります。ご注意ください。
- ビジョンシステムおよび赤外線検知システムのパフォーマンスは、どのような地表上を飛行しているかによって異なります。超音波センサーが吸音材上で作動している場合、正確な距離を測定することができず、条件の悪い環境下ではステレオカメラセンサーが適切に機能しない場合があります。GPS、ビジョンシステム、赤外線検知システムが利用できない場合、機体はPモードからAモードに自動で切り替わります。次のような状況では、機体を慎重に操作してください。
  - a) モノクロ（黒一色、白一色、赤一色、緑一色など）の地表面上を飛行する場合。
  - b) 反射率が高い地表面上を飛行する場合。
  - c) 高速（高度2mを50km/h以上、または高度1mを18km/h以上）で飛行する場合。
  - d) 水面または透明な地表面上を飛行する場合。
  - e) 動く面または物体上を飛行する場合。
  - f) 明るさが頻繁に、または急激に変わる場所を飛行する場合。
  - g) 非常に暗い（10ルクス未満）、または非常に明るい（100,000ルクス超）地表面上を飛行する場合。
  - h) 音を吸収する（厚いカーペットなど）地表面上を飛行する場合。
  - i) はっきりとした模様や質感のない面の上を飛行する場合。
  - j) タイルなど、同じパターンや構造が繰り返されている地表上を飛行する場合。
  - k) 音を機体から偏向する斜面上を飛行する場合。
  - l) 小さすぎて赤外線反射効果が得られない障害物上を飛行する場合。
  - m) 3D赤外線モジュール間の干渉を避けるため、2機の機体側面をお互いに向け合わないでください。
  - n) 赤外線モジュールの保護ガラスを覆わないでください。保護ガラスは常に清潔にし、傷をつけないでください。



- センサーは常にきれいな状態に保ってください。汚れやごみが付着していると、センサーの効果に影響が及ぼされる恐れがあります。
- ビジョンシステムは、機体が高度0.3～10mにある場合にのみ有効です。
- 機体が水面の上空を飛行している場合は、ビジョンシステムが適切に機能しないことがあります。
- ビジョンシステムは、薄暗い（100ルクス未満）地面にある模様を認識できないことがあります。
- ビジョンシステムが作動しているときは、他の超音波デバイスを周波数40 kHzで使用しないでください。



- ビジョンシステムの作動中は、機体を動物に近づけないでください。超音波センサーからは、一部の動物が聞き取れる高周波音が発生します。

## フライトレコーダー

フライトデータは、機体の内部記憶装置に自動的に記録されます。記録されるデータには、フライトテレメトリデータや機体のステータス情報およびその他のパラメータなどがあります。記録されたデータにアクセスするには、USBポートで機体をPCに接続し、DJI Assistant 2を起動します。

## プロペラの取り付けと取り外し

### プロペラの取り付け

詳細については、「プロペラの取り付け」を参照してください。

### プロペラの取り外し

スプリングパッドを押下し、プロペラロックを回して、プロペラを取り外します。

- 
- ⚠
- 鋭いプロペラの先端に気をつけて、注意して扱ってください。
  - DJIの純正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。
  - フライト前に毎回、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。
  - フライト前に毎回、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。欠けたり、損傷したり、古くなったプロペラは使用しないでください。
  - けがをしないよう、回転しているプロペラやモーターには手を触れたり近づけたりしないでください。
  - 安全で快適な飛行操作のため、必ずDJIの純正プロペラのみを使用してください。
- 

## DJIインテリジェント・フライト・バッテリー

DJIインテリジェント・フライト・バッテリーの容量は4280mAh、電圧は22.8V、スマート充電・放電機能付きです。このバッテリーは適切なDJI純正充電器でのみ充電可能です。

### DJIインテリジェント・フライト・バッテリーの機能

1. バッテリー残量表示: LEDが現在のバッテリー残量を表示します。
2. 自動放電機能: バッテリーは10日以上放置されると(バッテリー残量を確認するために電源ボタンを押すと、バッテリーは放置状態を終了します)、膨張を防ぐために総電力の70%未満まで自動放電されます。バッテリーを65%まで放電するにはおよそ3日かかり、通常、放電中はバッテリーから緩やかな熱の放出が感じられます。放電のしきい値は、DJI GO 4アプリで設定できます。
3. バランス機能: 充電時に各バッテリーセルの電圧が自動的にバランス調整されます。
4. 過充電保護: バッテリーが完全に充電されると、充電は自動で停止します。
5. 温度保護: バッテリーは、温度が5〜45℃の場合にのみ充電されます。
6. 過電流保護: 大電流(10A超)が検知されると、バッテリーは充電を停止します。
7. 過放電保護: 過放電により、バッテリーが重大な損傷を受ける場合があります。バッテリーセルが2.8Vまで放電され、かつフライトモードでない場合、電流出力が遮断されます。飛行時間を延長するために、飛行中にバッテリーが放電されるときは過充電保護は無効になります。この例では、バッテリー電圧が2V未満になると、充電時に発火するなど安全上の危険が発生する可能性があります。これを防ぐために、1つのバッテリーセルの電圧が2V未満の場合はバッテリーが充電できないようになります。この説明に該当するバッテリーは使用しないでください。バッテリーの永久的な損傷を防ぐため、重大な過放電が発生しないように注意してください。

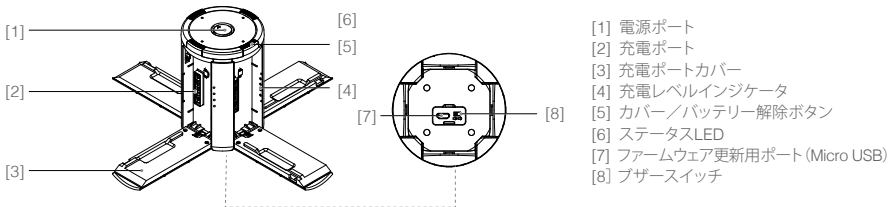
8. 短絡保護: 短絡を検知すると、電源が自動で切断されます。
9. バッテリーセルの損傷保護: DJI GO 4アプリは、損傷したバッテリーセルを検知すると警告メッセージを表示します。
10. スリープモード: 飛行していないときは、機体の電力を節約するためにスリープモードに入ります。
11. 通信: バッテリーの電圧、容量、電流、その他の情報は機体のメインコントローラーに提供されます。
12. バッテリーの組み合わせ: 2つのバッテリー（並列に接続されたバッテリーセル）で駆動する場合、Inspire 2には特性（内部抵抗など）が同様な2つのバッテリーが必要です。初めにバッテリーの組み合わせ（ペアリング）を決めることを推奨します。組み合わせはDJI GO 4アプリを使用して実施できます。ペアリングされていないバッテリーが使用されている場合も、DJI GO 4アプリにより、プロンプトが表示されます。インテリジェント・フライト・バッテリーの充電ハブは、ペアリングされたバッテリーを同時に充電できます。組み合わせたバッテリーをマークするためのステッカーが用意されています。
13. ウォームアップ: バッテリーは寒い気候でも動作し、安全な飛行を実現します。詳細については、「バッテリーの使用」を参照してください。

**⚠** ご使用前に「免責事項」と「インテリジェント・フライト・バッテリー安全ガイドライン」を参照してください。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。

## インテリジェント・フライト・バッテリーの充電

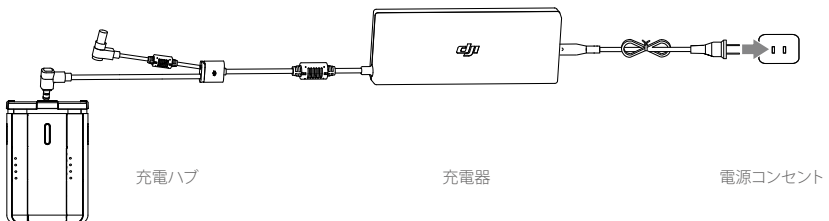
Inspire 2インテリジェント・フライト・バッテリー充電ハブは、Inspire 2充電器で使用するために設計されています。同時に最大4個のインテリジェント・フライト・バッテリーを充電します。残量の多いバッテリーペアから順に充電されます。バッテリーがペアリングされていない場合、充電ハブは自動でバッテリー残量の多いバッテリーから順に充電します。組み合わせ（ペアリング）はDJI GO 4アプリを使用して実施できます。Micro USBポートは、ファームウェアのアップデートに使用されます。

### 各部名称



### 電源への接続

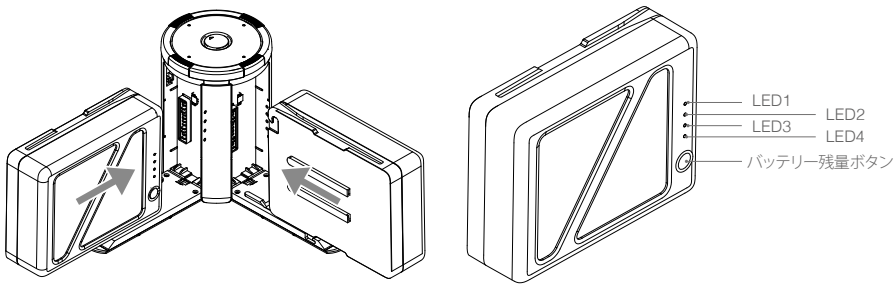
標準Inspire 2充電器を電源コンセント (100-240V 50/60Hz) に接続してから、電源ポートのゴムカバーを外して充電ハブをInspire 2充電器に接続します\*。



\* Inspire 2のインテリジェント・フライト・バッテリーを完全に充電するには約1.5時間、送信機を完全に充電するには約3時間かかります。インテリジェント・フライト・バッテリーと送信機を同時に充電すると、これより長い時間がかかります。

バッテリーの接続

解除ボタンを押して、対応する充電ポートカバーを開きます。インテリジェント・フライト・バッテリーを充電ポートに挿入して充電を開始します。残量の多いバッテリーペアから順に充電されます。バッテリーがペアリングされていない場合、充電ハブは自動でバッテリー残量の多いバッテリーから順に充電します。組み合わせ（ペアリング）はDJI GO 4アプリを使用して実施できます。ステータスLEDの点滅パターンの詳細については、「ステータスLEDの解説」の項を参照してください。充電が完了すると、ブザーが鳴り始めます。ブザー音のパターンの詳細については、「ブザー音の解説」を参照してください。



- ⚠
- インテリジェント・フライト・バッテリーの溝の位置を必ずバッテリー・スロット・トラックと合わせてください。
  - 充電が完了したら、解除ボタンを押してバッテリーを取り外します。
  - 使用していないときは金属端子を露出させないでください。

ステータスLEDの解説

ステータスLED (充電ハブ)	説明
☀️ …… 緑色に点滅	充電中
☀️ — 緑色に点灯	充電完了
🔴 …… 赤色に点滅	バッテリー充電エラー。純正のバッテリー充電器でもう一度お試しください。
🔴 — 赤色に点灯	インテリジェント・フライト・バッテリーのエラー
🟡 …… 黄色に点滅	バッテリーの温度が高すぎ/低すぎます。バッテリー温度は作動域内 (5℃～40℃) になければいけません。
🟡 — 黄色に点灯	充電準備完了
🟢 … 緑色で交互に点滅	インテリジェント・フライト・バッテリーが検出されていません。

充電中のバッテリー残量インジケータ (バッテリー)				
LED1	LED2	LED3	LED4	バッテリー残量
☀️	☀️	○	○	0～50%
☀️	☀️	☀️	○	50～75%
☀️	☀️	☀️	☀️	75～100%
○	○	○	○	充電完了

## 充電保護LED表示

次の表はバッテリー保護メカニズムと対応するLEDパターンを示したものです。

バッテリー保護用のバッテリー残量インジケーター					
LED1	LED2	LED3	LED4	点滅パターン	バッテリー保護項目
○	☀	○	○	LED2が毎秒2回点滅する	過電流検知
○	☀	○	○	LED2が毎秒3回点滅する	短絡検知
○	○	☀	○	LED3が毎秒2回点滅する	過充電検知
○	○	☀	○	LED3が毎秒3回点滅する	充電器の過電圧検知
○	○	○	☀	LED4が毎秒2回点滅する	充電温度が低すぎる(<0℃)
○	○	○	☀	LED4が毎秒3回点滅する	充電温度が高すぎる(>40℃)

上述の充電保護問題が解決したら、ボタンを押してバッテリー残量インジケーターをオフにします。インテリジェント・フライト・バッテリーを充電器から抜き、もう一度差し込んで充電を再開します。室温エラーの場合は、バッテリーを充電器から抜き差しする必要はありません。室温が通常範囲になると、充電器は充電を再開します。

⚠ DJIは、サードパーティ製の充電器による損傷についていかなる責任も負いません。

☀ バッテリーを長距離搬送する前にインテリジェント・フライト・バッテリーを放電する方法：  
バッテリー残量が少なくなるか、電源が入らないようになるまで、屋外で機体を飛行させます。

## ブザー音の解説

ブザー音をオン／オフするにはブザースイッチを切り替えます。

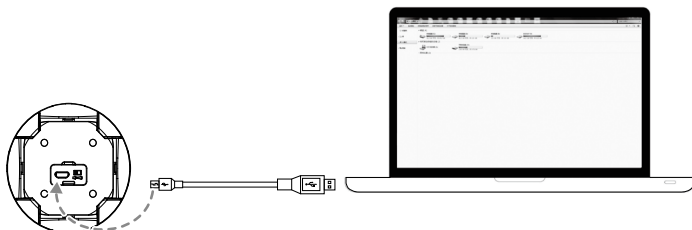
説明	ビーブ音のパターン
ブザースイッチを切り替えてオンにしてください	速いビーブ音
充電器に接続してください	速いビーブ音
バッテリーペアは完全に充電されています	速いビーブ音
4個のインテリジェント・フライト・バッテリーは完全に充電されています	短いビーブ音2回と長いビーブ音1回が交互に鳴ります(約1時間継続)

## ファームウェアの更新

DJIは、ファームウェアの更新が利用可能になり次第、リリースします。DJI公式ウェブサイトを参照し、以下の手順に従ってファームウェアを更新してください。

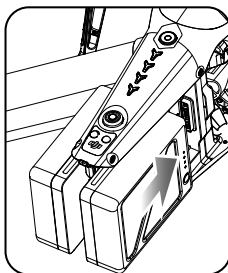
- 最新のファームウェア更新プログラムをDJI公式ウェブサイトからダウンロードします  
(<http://www.dji.com/inspire-2/info#downloads>)

2. 充電ハブの電源を入れてから、Micro USBケーブルを使用してコンピュータに接続します。



3. ファームウェア更新プログラムを実行します。[更新] ボタンを押して、プロセスが終了するのを待ちます。
4. アップデートが正常に完了すると、充電ハブが自動で再起動します。
5. 何らかの理由でファームウェアを更新できなかった場合は、このプロセスを繰り返します。

## バッテリーの使用



### 電源のオン/オフ

**電源オン:** 電源ボタンを1回押し、次に2秒間長押しすると電源がオンになります。電源LEDが赤色になり、バッテリー残量インジケータが現在のバッテリー残量を表示します。

**電源オフ:** 電源ボタンを1回押し、次に2秒間長押しすると電源がオフになります。

### バッテリーウォームアップ

**手動ウォームアップ:** バッテリーの電源がオフのときは、電源ボタンを3秒間長押ししてバッテリーのウォームアップを手動で開始します。

温度が15℃未満の場合、バッテリーがウォームアップされます。バッテリーが温まるに従って、LED 1/2 およびLED 3/4が交互に点滅します。バッテリーが20℃に達すると、バッテリーのウォームアップが停止します。

LED 1とLED 4が交互に点滅し、バッテリーの温度が15℃を超えていることを示している場合、バッテリーの温度は15～20℃に保たれます。これは約30分間続き、自動で電源が切れます。


**自動ウォームアップ:** 機体にバッテリーを取り付け、電源を入れます。バッテリーの温度が15℃未満の場合、自動でウォームアップが行われます。これらのLEDで現在の出力レベルを確認してください。

**低温注意:**

1. 低温環境下(気温5℃未満の環境)で飛行すると、インテリジェント・フライト・バッテリーの性能が著しく低下します。各フライトの前に、バッテリーが完全に充電され、セル電圧が4.35Vであることを確認してください。
2. 低温の環境下で飛行しているときにDJI GO 4アプリに「致命的なローバッテリー警告」が表示された場合は、飛行を速やかに中止して着陸させてください。この警告が発せられてもまだ機体の動きは操作可能です。
3. 極度に低温の環境下では、ウォームアップ後もバッテリーの温度が十分に高くなっていない場合があります。このような場合は、必要に応じてバッテリーを断熱してください。
4. 最適な性能を確保するには、使用時のインテリジェント・フライト・バッテリーの芯温を20℃超に保ってください。
5. バッテリー断熱ペーストを使用できます。

**バッテリー残量のチェック**































バッテリー残量インジケータには、バッテリーに残っている電力が表示されます。バッテリーの電源がオフのときは、電源ボタンを1回押します。バッテリー残量インジケータが点灯し、現在のバッテリー残量を表示します。詳細は以下を参照してください。

 また、放電中、バッテリー残量インジケータは現在のバッテリー残量を表示します。インジケータの意味は以下のとおりです。

 :LEDがオン。

 :LEDが点滅。

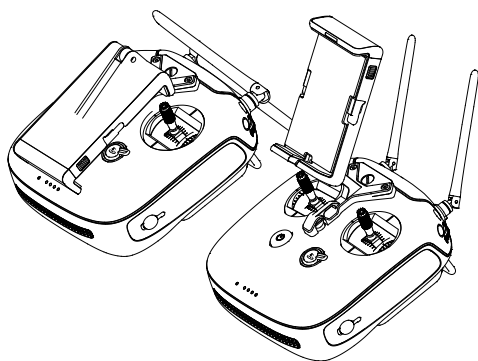
 :LEDがオフ。

バッテリー残量				
LED1	LED2	LED3	LED4	バッテリー残量
				88～100%
				75～88%
				63～75%
				50～63%
				38～50%
				25～38%
				13～25%
				0～13%

# 送信機

---

本章では、機体と送信機の操作とデュアル送信機モードを含む送信機の機能について説明します。





# 送信機

## 送信機の特徴

Inspire 2送信機は、デュアル周波数映像伝送システムと、機体のリモートコントロールシステムを統合した多機能無線通信機器です。都市部では干渉の影響を受けないよう、5.8GHzビデオダウンリンクを推奨します。障害物のない開けた場所での長距離伝送には、2.4GHzが適しています。（日本仕様は2.4GHzのみ）送信機には、写真／動画の撮影、ジンバルの操作など、さまざまなカメラ制御機能が備わっています。バッテリー残量は、送信機のフロントパネルのLEDインジケーターに表示されます。デュアル送信機モードの場合、最大100m離れて各送信機から機体とカメラを個別に操作できます。

- ☑ 準拠版:送信機は、お住まいの地域のコンプライアンスおよび規制に準拠しています。
- 操作モード:コントロールは、モード1、モード2、カスタムモードに設定できます。
- モード1:右スティックがスロットルの働きをします。
- モード2:左スティックがスロットルの働きをします。

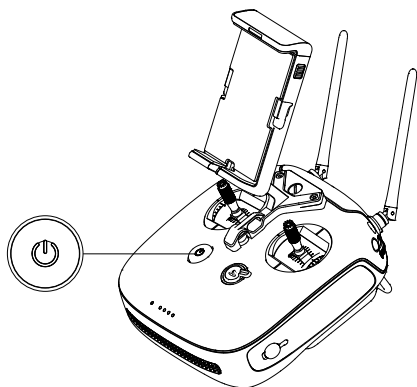
⚠ 電波干渉を避けるために、同一エリア内（サッカー場と同等サイズ）で操作するのは3機までにしてください。

## 送信機の操作

### 送信機の電源のオン／オフ

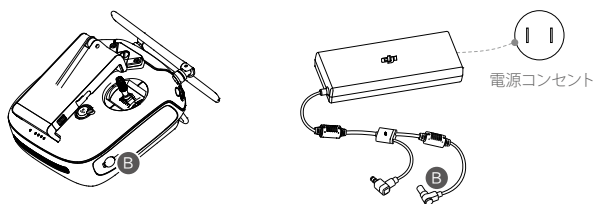
Inspire 2送信機は、容量6,000mAhの2S充電可能バッテリーで電力供給します。バッテリー残量は、フロントパネル上のバッテリー残量LEDで示されます。送信機の電源をオンにするには次の手順に従ってください。

1. 電源をオフにする際、電源ボタンを一度押すと、バッテリー残量LEDが現在のバッテリー残量を表示します。
2. に続いて電源ボタンを長押しして、送信機の電源をオンにします。
3. 電源がオンになると、送信機がピープ音を鳴らします。ステータスLEDが緑色に素早く点滅（スレープ送信機が紫色に点灯）し、送信機が機体にリンク中であることを示します。リンクが完了すると、ステータスLEDが緑色に点灯します。
4. 使用後に送信機の電源をオフにするには、手順2を繰り返します。



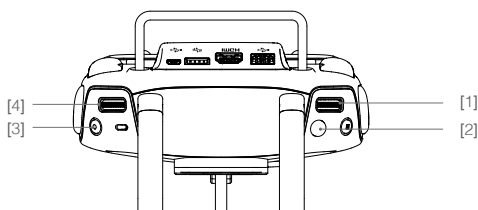
## 送信機の充電

付属の充電器で送信機を充電する。



## カメラの操作

送信機のシャッターボタン、カメラ設定ダイヤル、動画録画ボタン、ジンバルダイヤルを使用して動画や画像を撮影し、カメラ設定を調整します。



### [1] カメラ設定ダイヤル

送信機から手を離すことなくダイヤルを回して、ISO、シャッタースピード、絞りなどのカメラ設定を調整します。ダイヤルを長押しすると設定が切り替わります。

### [2] シャッターボタン

シャッターボタンを押し、静止画を撮影します。連続撮影モードが有効な場合、長押しすると複数の静止画が撮影できます。録画中に押しても、写真を撮影できます。

### [3] ビデオ録画ボタン

1回押すと動画の録画を開始し、もう一度押すと録画を停止します。


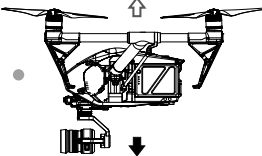
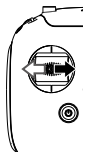
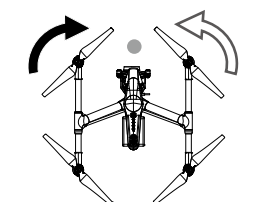

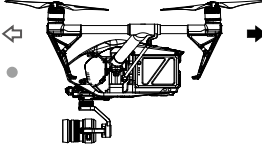

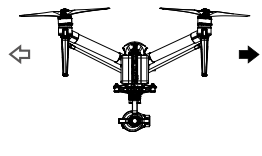
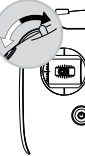
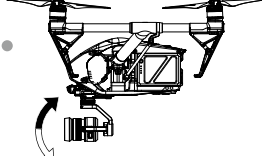
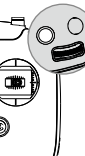
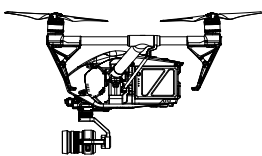
### [4] ジンバルダイヤル

ジンバルのチルトを操作します。

## 機体进行操作する

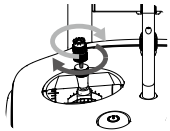
本項では送信機の様々な機能の使用方法を説明します。送信機は、初期設定ではモード2に設定されています。

- 目** スティックニュートラル／中心点:送信機のコントロールスティックはセンターポジションに配置されています。
- スティックを動かす:コントロールスティックを押して、センターポジションから遠ざけます。

送信機 (モード2)	機体 (●が機首方向を示す)	備考
		<p>左スティックを上下に動かして機体の高度を変更します。</p> <p>上昇させるにはスティックを押し上げ、下降させるには押し下げます。</p> <p>スロットルスティックを押し上げて離陸します。両方のスティックをともにセンターに戻すと、Inspire 2はその場でホバリングします。</p> <p>スティックがセンターポジションから離れるほど、Inspire 2の高度変更速度が速くなります。急激で予期しない機体の高度変更を避けるために、コントロールスティックは常に優しくゆっくりと動かしてください。</p>
		<p>左スティックを左右に動かして、機体の進行方向を操作します。</p> <p>スティックを左に押すと機体は反時計回りに回転し、右に押すと時計回りに回転します。スティックをセンターに戻すと、Inspire 2は現在の方向を維持します。</p> <p>スティックがセンターポジションから離れるほど、Inspire 2の回転速度が速くなります。</p>
		<p>右スティックを上下に動かすと、機体を前後に移動できます。</p> <p>スティックを上を押すと前進し、下を押すと後退します。スティックをセンターに戻すと、Inspire 2はその場でホバリングします。</p> <p>スティックがセンターポジションから離れるほど、ピッチ角が広がり、飛行速度も上がります。</p>
		<p>右スティックを左右に動かすと、機体を左右に移動できます。</p> <p>左に押すと左に飛行し、右に押すと右に飛行します。スティックをセンターに戻すと、Inspire 2はその場でホバリングします。</p> <p>スティックがセンターポジションから離れるほど、ピッチ角が広がり、飛行速度も上がります。</p>
		<p>ジンバルダイヤル:ダイヤルを右に回すと、カメラが上に向くように移動します。ダイヤルを左に回すと、カメラが下に向くように移動します。ダイヤルを動かさなければ、カメラは現在の位置にとどまります。</p>
		<p>インテリジェントフライト一時停止ボタンを押すと、現在のタスクが一時停止します。</p>

コントロールスティックを調整する

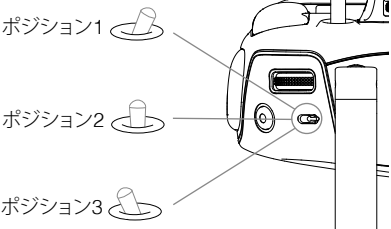
コントロールスティックを持ち、時計回りまたは反時計回りに回してコントロールスティックの長さを調整します。コントロールスティックの長さを適切に調整すると、コントロールの精度を向上させることができます。



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。Pモード、Sモード、Aモードのいずれかを選択します。

スイッチの位置	図	フライトモード
ポジション1		Pモード
ポジション2		Sモード
ポジション3		Aモード



**P (Positioning) モード**: Pモードは、強いGPS信号受信時に最適に動作します。機体は、GPS、ステレオ・ビジョンシステム、赤外線検知システムを使用して、機体の安定化、障害物回避、動く被写体の追尾を行います。このモードでは、TapFly (タップフライ) やActiveTrack (アクティブトラック) などの高度な機能が有効になります。

**S (Sport) モード**: 機体のゲイン調整を行うことにより、機体の操縦性が高まります。このモードでは、障害物認識システムが無効になるので注意してください。

**A (Atti) モード**: GPSやビジョンシステムを利用できない場合、機体の位置決めには気圧計のみを使用し、高度を制御します。

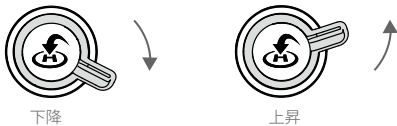
初期設定では、スイッチの位置に関係なく、フライトモードはPモードにロックされています。フライトモードを切り替えるには、DJI GO 4アプリの[カメラ]ビューで、 をタップして[マルチフライトモード]を有効化します。[マルチフライトモード]を有効にした後、スイッチを[P]に切り替えてから[S]に切り替え、スポーツモードで飛行します。

トランスフォームスイッチ／RTHボタン

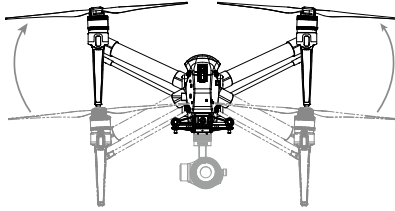
トランスフォームスイッチ／RTH組み合わせボタンは、2つの機能があります。スイッチを上下に操作してランディングギアを上昇／下降させます。または、このボタンを押してReturn-to-Home (RTH) プロセスを有効にします。インテリジェント・ランディング・ギアは離陸時に自動で上がり、着陸時に自動で下がります。トランスフォームスイッチを使用して、手動で操作することもできます。

トランスフォームスイッチ

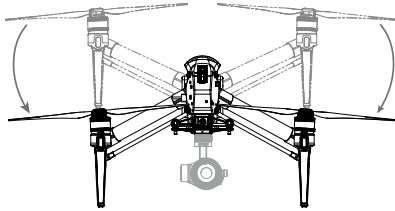
このスイッチには2つの位置があります。スイッチをこれらのいずれかの位置に切り替えた結果は、以下のように決められています。



1. 上昇:ランディングギアを一番上の位置に持ち上げます。



2. 下降:ランディングギアを一番下の位置に下降させます。



- 機体が地面にあるときは、ランディングギアを上昇させないでください。着陸する際は、あらかじめ必ずランディングギアを下げてください。
- ランディングギアが下がらないと、機体は着陸できません。

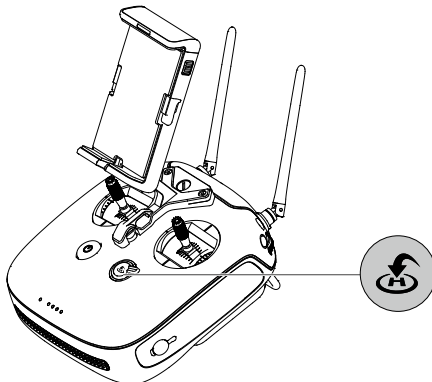
### RTHボタン

このボタンを長押しして、Return-to-Home (RTH) プロセスを開始します。すると、機体は最後に記録されたホームポイントへ戻ります。もう一度このボタンを押すとRTHプロセスはキャンセルされ、機体を操作できるようになります。

ビーブ音でReturn-to-Homeステータスを判断できます。

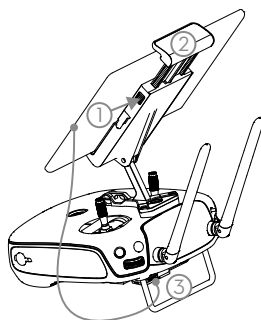
ビーブ音が1回鳴る場合機体に戻るよう要求していますが、応答を受信できていないことを示します。

ビーブ音が2回鳴る場合Return-to-Home中であることを示します。



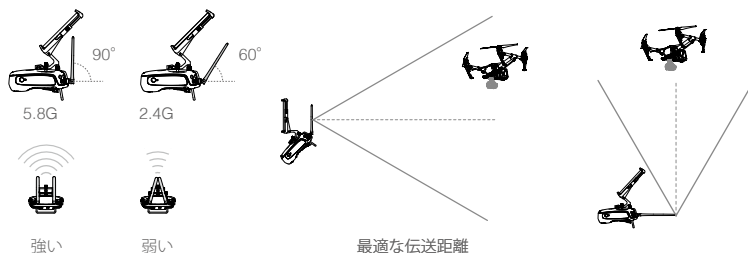
## モバイルデバイスの接続

モバイルデバイス・ホルダーをお好みの位置まで傾けます。モバイルデバイス・ホルダーの側面にあるボタンを押してクランプを取り外し、モバイルデバイスをクランプに設置します。クランプを調整して、モバイルデバイスを固定します。次に、モバイルデバイスをUSBケーブルで送信機に接続します。ケーブルの一端をモバイルデバイスに接続し、もう一方の端を送信機背面のUSBポートに接続します。



## 最適な伝送距離

機体と送信機間の信号伝送は、下図に示す範囲内で最高の性能を発揮します。



機体が最適な伝送範囲内で飛行するようにしてください。最適な伝送性能を実現できるように、操縦者と機体の位置と距離を調整してください。最適な伝送範囲に必要なアンテナの位置は、周波数 (5.8Gおよび2.4G) に応じて異なります。実際の動作周波数に基づいてアンテナを配置してください。

## デュアル送信機モード

デュアル送信機モードでは、同一機体に複数の送信機を接続できます。デュアル送信機モードでは、「マスター」送信機の操縦者が機体の向きを操作し、「スレーブ」送信機がジンバルおよびカメラ操作の動きを操作します。「マスター」送信機と「スレーブ」送信機は、Wi-Fiを使用して互いに通信します。



- デュアル送信機モードでは、マスター送信機は、メインの場合、ジンバルのピッチとパンを操作できます。スレーブ送信機は、メインの場合、ジンバルのピッチ、パン、およびロールを操作できます。
- ロシアとイスラエルでは、デュアル送信機モードは使用できません。

## デュアル送信機モードの設定

初期設定では、デュアル送信機モードは無効になっています。DJI GO 4アプリで、「マスター」送信機側の機能を有効にする必要があります。設定は下記手順に従ってください。

### 「マスター」送信機:

- マスター送信機をお手持ちのモバイルデバイスに接続し、DJI GO 4アプリを立ち上げます。
- [Camera] ページに進み、 をタップして送信機設定ウィンドウに入ります。
- [Master] を選択して、送信機を「マスター」送信機として設定します。
- 「スレーブ」送信機の接続パスワードを入力します。

The screenshot shows the 'Remote Controller Settings' window. At the top, it says 'Master and Slave'. Below that, 'Set Remote Controller Status' has three buttons: 'OFF', 'Master' (which is selected and highlighted), and 'Slave'. Underneath, 'Master ID: 28172d' and 'Slave ID: 14f93f' are displayed. The 'Connection Status: ON' is shown, and the 'Authorization Code' is '666666'. At the bottom, there is a 'Remote Controller Calibration' option with a right arrow.

### 「スレーブ」送信機:

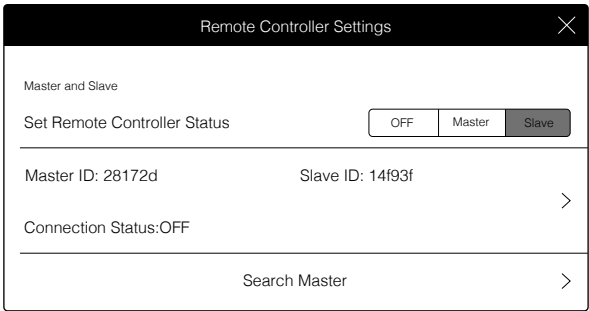
- [Slave] を選択して、送信機を「スレーブ」送信機として設定します。

The screenshot shows the 'Remote Controller Settings' window. At the top, it says 'Master and Slave'. Below that, 'Set Remote Controller Status' has three buttons: 'OFF', 'Master', and 'Slave' (which is selected and highlighted). Underneath, 'Master ID: 28172d' and 'Slave ID: 14f93f' are displayed. The 'Connection Status: OFF' is shown. At the bottom, there is a 'Search Master' option with a right arrow.

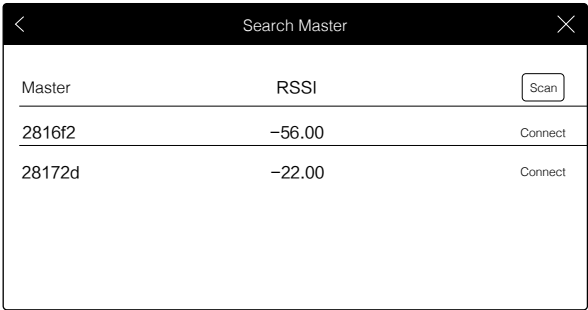


送信機が「スレーブ」に設定されている場合、送信機は機体とリンクできません。また、「スレーブ」送信機は、機体の向きを操作できません。送信機を機体にリンクさせたい場合、DJI GO 4アプリで送信機を [Master] に再設定します。

2. 周辺エリアにある「マスター」送信機を検索します。

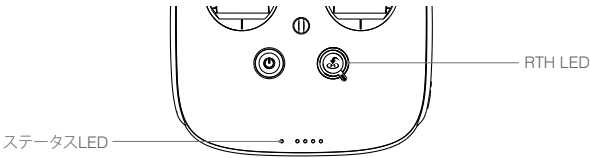


3. [Master] リストから「マスター」送信機を選択し、接続パスワードを入力して目的の「マスター」送信機に接続します。














送信機のステータスLED

ステータスLEDは送信機と機体間の接続ステータスを示します。RTH LEDは、機体のReturn-to-Homeのステータスを示します。これらのインジケータの詳細は、下記の表を参照してください。





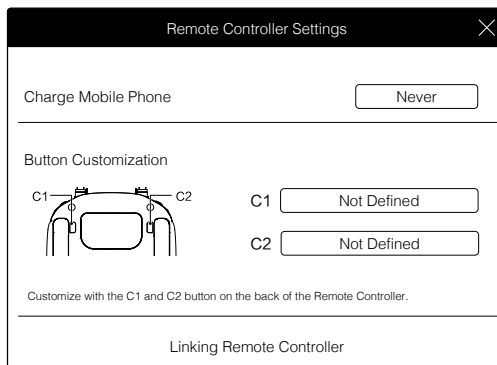
ステータスLED	アラーム	送信機のステータス
 — 赤色に点灯	——	送信機が「マスター」として設定されているが、機体に接続されていない。
 — 緑色に点灯	——	送信機が「マスター」として設定されており、機体に接続されている。
 — 紫色点灯	——	送信機が「スレーブ」として設定されているが、機体に接続されていない。
 — 青色点灯	——	送信機が「スレーブ」として設定されており、機体に接続されている。
 ..... 赤色がゆっくり点滅	ジージー ジー.....	送信機のエラー。
  /  ..... 赤色と緑色/赤色と黄色が交互に点滅	なし	HDダウンリンクの中断
RTH LED	音	送信機のステータス
 — 白色点灯	♪ チャイム	RTHプロセスを開始します。
 ..... 白色点滅	ジ...	機体にRTHコマンドを送信します。
 ..... 白色点滅	ジジ .....	機体がホームポイントに帰還中です。

⚠ バッテリー残量が致命的に低い場合、送信機ステータス・インジケーターが赤色に点滅し、警告音を発します。

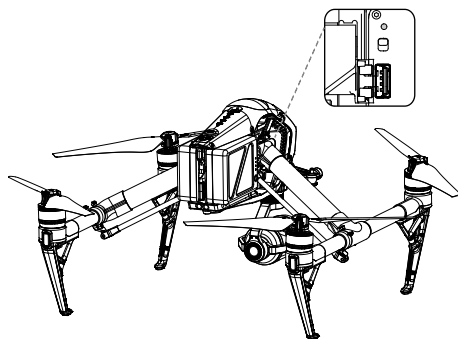
## 送信機のリンク

送信機は出荷前に機体とリンクされています。リンクは、新しい送信機を初めて使用する場合にのみ必要です。新しい送信機をリンクするには以下の手順に従ってください。

1. 送信機の電源を入れてモバイルデバイスに接続します。DJI GO 4アプリを起動します。
2. インテリジェント・フライト・バッテリーの電源を入れます。
3. カメラビューに入り、[送信機のリンク] ボタン(下図)をタップします。



4. すぐに送信機をリンクすることができます。送信機のステータスインジケーターが青色に点滅して、ビープ音を発します。
5. 機体にあるリンクボタン（下図参照）を見つけます。リンクボタンを押してリンクを開始します。リンクが正常に完了すると、送信機のステータスインジケーターが緑色に点灯します。



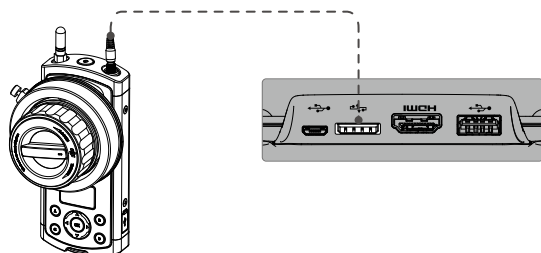
- ⚠
- 送信機が「スLEEP」に設定されている場合、送信機は機体とリンクできません。また、「スLEEP」送信機は、機体の向きを操作できません。送信機を機体にリンクさせたい場合、DJI GO 4アプリで送信機を[Master]に再設定します。
  - 新しい送信機を同じ機体にリンクさせると、すでにリンクされていた送信機が切断されます。
  - 急ぎでリンクの必要がある場合は、C1ボタン、C2ボタン、および開始/停止ボタンを押します。

## DJI Focusと併用する場合

DJI FocusとDJI Focus/ハンドホイールは、Zenmuse X5S/X4Sジンバル・カメラに対応しています。Focusをジンバル・カメラと使用する場合、キャリブレーションは必要ありません。DJI Focusなどを使用してください。

### 接続

2つの機器の間の通信可能にするには、専用のCAN/バスケーブルを使用して、Focusのリモートコントローラーの通信ポートを送信機のCAN/バスポートに接続します。

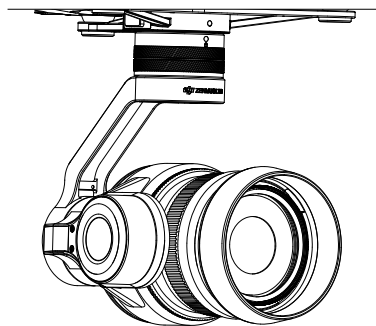


- 💡
- ジンバルとカメラがAFモードに設定されていることを確認してください。
  - 詳細については、「DJI FOCUSのユーザーマニュアル」を参照してください。

## ジンバルとカメラ

---

本章では、カメラの技術仕様とジンバルの動作モードについて説明します。



# カメラとジンバル

## カメラ

### カメラの特徴

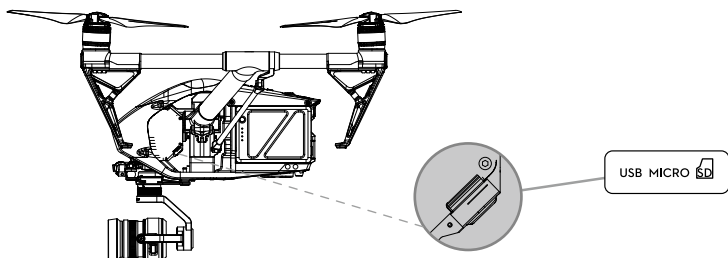
M4/3 CMOSセンサーを搭載しているZenmuse X5Sは、最大2,080万画素の静止画を撮影できます。5.2K 30fpsのCinemaDNG動画とApple ProRes動画、およびH.264を使用した4K 60fpsの動画の撮影に対応しています。Zenmuse X5Sは、M4/3交換レンズ規格を使用して設計されています。シングルショット、パーストショット（静止画の連続撮影）、インターバルショットなど、さまざまな撮影モードにより、より多くの撮影オプションが提供されています。パーストおよびAEBが利用できます（最大14枚の静止画像）。

DJI CINESSDが使用されている場合、Zenmuse X5Sは、CinemaDNG形式で5.2Gbpsのロスレスビデオを録画、または連続して20fpsのDNG静止画を撮影できます。

Inspire 2に取り付けられた3軸ジンバルは、急な操作をする場合でも、カメラが鮮明な写真を撮影できるよう安定したプラットフォームを提供しています。ジンバルは、カメラを-130°+40°のピッチ角で傾け、両方向に± 320°パンします。カメラからのライブHD動画は、DJI GO 4アプリにストリーミングされます。

### microSDカードスロット

写真や動画を保存するには、Inspire 2の電源を入れる前にmicroSDカードをスロット（下図参照）に挿入します。Inspire 2には16GBのmicroSDカードが付属しており、最大128GBのmicroSDカードに対応しています。UHS-3タイプのmicroSDカードをお勧めします。このカードは読み書き速度が速く、高解像度動画データを保存できます。



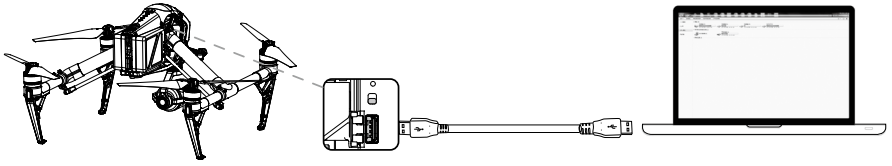
⚠ 現在、Inspire 2は次のmicroSDカードをサポートしています。今後さらに多くのカードがサポートされる予定です。

- Sandisk Extreme 32GB UHS-3 MICROSDHC
- Sandisk Extreme 64GB UHS-3 MICROSDXC
- Panasonic 32GB UHS-3 MicroSDHC
- Panasonic 64GB UHS-3 MicroSDXC
- Samsung PRO 32GB UHS-3 MicroSDHC
- Samsung PRO 64GB UHS-3 MicroSDXC
- Samsung PRO 128GB UHS-3 MicroSDXC.

- ⊘ Inspire 2の電源がオンのときに、microSDカードを抜かないでください。
- カメラシステムが安定して動作するように、1回の動画収録は30分までにしてください。

## USBポート

Inspire 2の電源を入れUSBケーブルをUSBポートに接続して、写真や動画をInspire 2からコンピューターにダウンロードします。



**⚠** ファイルをダウンロードする前に、機体の電源を入れてください。

## カメラの操作

### 送信機

送信機のシャッターと録画ボタンを使用して、画像や動画を撮影します。これらのボタンの使用方法について詳しくは、「カメラの操作」を参照してください。

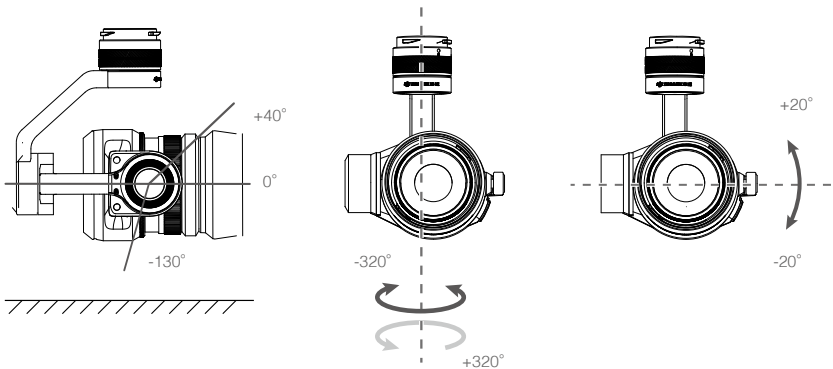
### DJI GO 4アプリ

DJI GO 4アプリを使用して、画像や動画を撮影します。詳細については、「Zenmuse X5Sユーザーマニュアル」を参照してください。

## ジンバル

### ジンバルの特徴

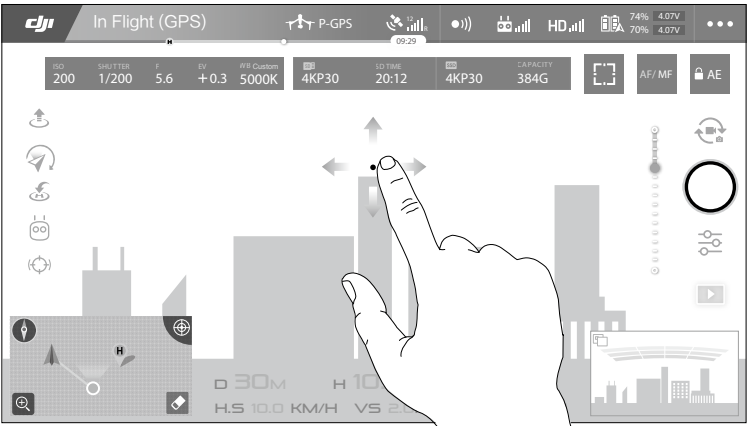
3軸ジンバルは、搭載されたカメラに最適な安定したプラットフォームを実現しているため、ぶれの少ない静止画や動画の撮影が可能です。



### DJI GO 4アプリを使用したジンバルの操作

DJI GO 4アプリを使用してジンバルの向きを操作するには、次の手順に従います。

1. DJI GO 4アプリを起動し、[カメラ]ページに進みます。
2. 青い円が表示されるまで、画面をタップしその状態を保ちます。
3. 下図のように、[カメラ]ページ内でスライドしてジンバルの向きを操作します。



ジンバル操作モード

3種類のジンバルの操作モードがあります。操作モードの切り替えは、DJI GO 4アプリの[カメラ]ページで行います。変更を有効にするには、モバイルデバイスを送信機に接続する必要があります。詳細については次の表を参照してください。

		ピッチ
		パン
		ロール
		フォローモード    このモードでは、ジンバルのパンは操作できません。
		フリーモード    ジンバルの動きは機体の向きから独立しています。
		リセット    タップすると、ジンバルを現在の向きからパンすることで、ジンバルの向きを強制的に機体の向きに合うよう再調整することができます。再調整中は、ピッチ角をリセットできません。

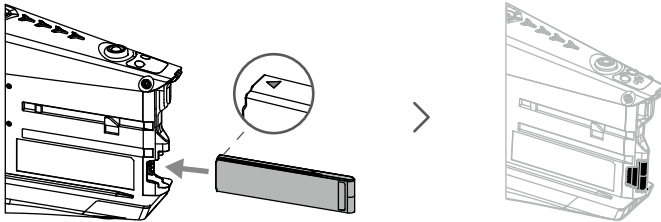
- 
- フォローモードでは、ジンバルのパンは操作できません。フリーモードでは、C1ボタンを押しながらコントロールダイヤルを回してジンバルのヨーを操作します。
  - 「スLEEP」送信機がデュアル送信機モードでジンバルを操作すると、ジンバルはフリーモードになります。

## CINESSDの使用

例としてInspire 2を使用します。

ファイルの保存

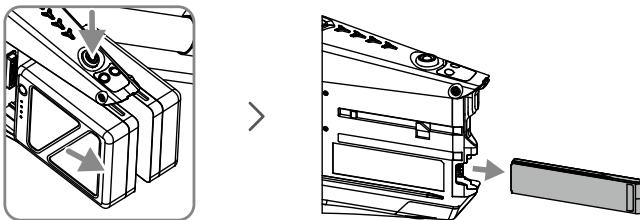
1. 機体の電源をオフにします。
2. 機体にCINESSDを挿入します。CINESSDが認識されない場合は、正しく挿入されているか確認してください。



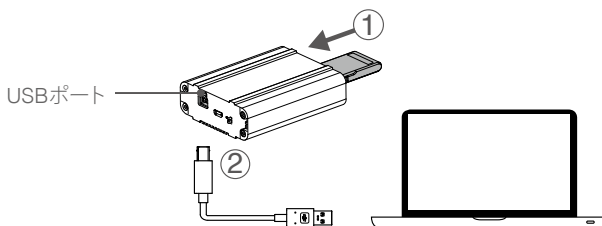
3. 機体の電源を入れます。
4. CINESSDに関する情報は、DJI GO™ 4アプリで確認できます。

ファイルのエクスポート


1. 機体の電源をオフにします。バッテリーとCINESSDを取り外します。




2. CINESSDをDJI CINESSDステーションに挿入し、USBケーブルを使用してステーションをコンピューターに接続します。



- 接続すると、「DJI\_A」と後に数字が組み合わされた名前のアイコンが表示されます。クリックして、ファイルのエクスポートを開始します。
- ステーションとコンピューターの接続を外す前に、ステーションを安全に取り外してください。


 CINESSDからデータをエクスポートするために、追加のソフトウェアは必要ありません。お使いのシステムに応じて、次のDJIソフトウェアを使用することもできます。

- **Windows:** DJI Camera Exporter
- **Mac:** DJI CINELIGHT™.

-  電源がオンのときにCINESSDを取り外さないでください。
- コンピューターにステーションを接続する前に、CINESSDを挿入します。
  - ステーションアイコンは、コンピューターのOSに応じて異なります。

## ファイルの削除

DJI CINESSDの高性能を確保するために、ステーションはファイルのエクスポートのみに対応していません。ファイルを削除するには、機体にCINESSDを挿入し、DJI GO 4アプリを起動して、ストレージの空き容量を確保するためにCINESSDをフォーマットしてください。

-  DJI CINESSDをフォーマットする前に、ファイルをバックアップしてください。

## 仕様

容量	120GB*/240GB/480GB
サイズ	105.5mm x 27mm x 7mm
重量	42.5g
動作環境温度	0～40℃
保管可能環境温度	-40～85℃
湿度	5～95%、結露のないこと

\* 120G CINESSDは、5.2K 30fpsまたは4K 60fpsのCinemaDNG動画をサポートしていません。



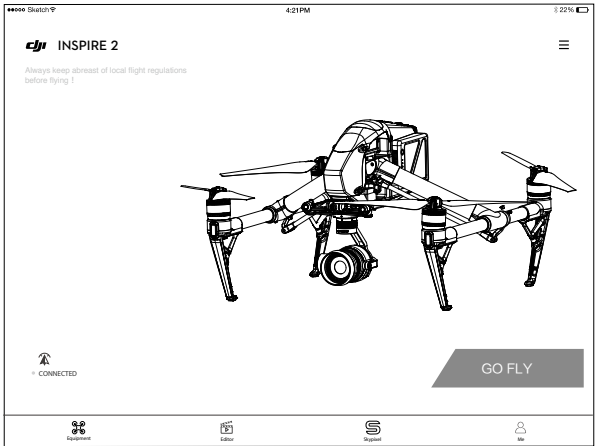
## DJI GO 4アプリ

---

本章では、DJI GO 4アプリの4つの主なGUIについて説明します。

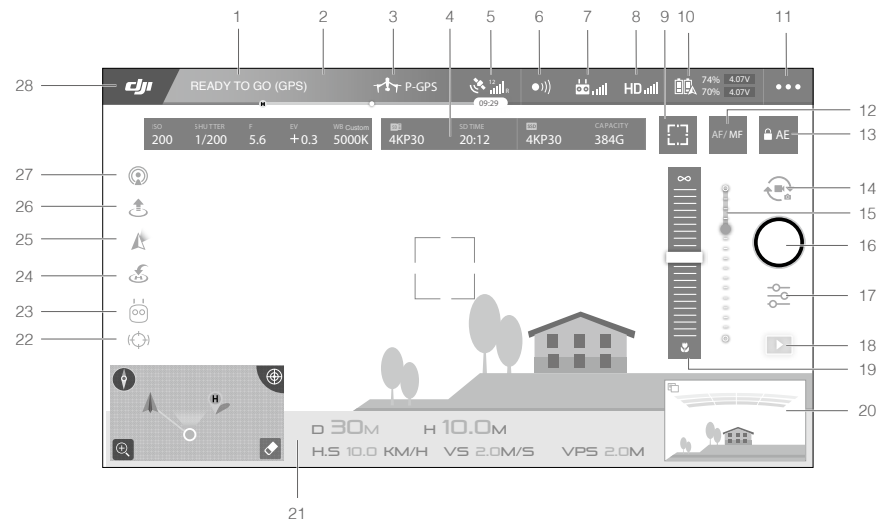
# DJI GO 4アプリ

DJI GO 4アプリは、Inspire 2用に特化して設計された新しいモバイルアプリです。このアプリを使用して、フライトシステムのジンバル、カメラ、その他の機能を操作します。このアプリには[マップ]、[ストア]、[ユーザーセンター]の項目があり、機体を設定をしたり友達とコンテンツをシェアしたりできます。快適にお使いいただくには、タブレットの使用をお勧めします。




## カメラ


[Camera] ページには、Inspire 2カメラからのHD動画配信がリアルタイムで表示されます。また、[Camera] ページからは、カメラの各種パラメータを設定できます。




## 1. システムのステータス

 : このアイコンは、機体の飛行ステータスとさまざまな警告メッセージを示します。

## 2. バッテリー残量インジケーター

 : バッテリー残量インジケーターは、バッテリー残量をリアルタイムに表示します。バッテリー残量インジケーターのカラーゾーンは、他の機能の実行に必要な電力レベルを表します。

## 3. フライトモード

 : このアイコン横の文字列は、現在のフライトモードを示します。





タップしてMC(メインコントローラー)の設定を行います。これらの設定から飛行限界を変更し、ゲイン値などを設定できます。

## 4. カメラのパラメータ


カメラ設定パラメータと容量を表示します。

ISO	SHUTTER	F	EV	WB Custom		SD TIME		CAPACITY
200	1/200	5.6	+0.3	5000K		4K P30	20:12	 4K P30 384G

(1)  をタップして、ホワイトバランスのパラメータを設定します。

(2)     をタップして、静止画と動画のパラメータを設定します。


## 5. GPSの信号強度

 : 現在のGPSの信号強度を示します。白色のバーが適切なGPSの信号強度を示します。


## 6. 障害物検知機能のステータス

●) : ビジョンシステムの機能を有効または無効にするには、このボタンをタップします。


## 7. 送信機の信号強度

 : このアイコンは送信機の信号強度を示します。




## 8. HD映像伝送の信号強度

 : このアイコンは、機体と送信機間のHD映像伝送の信号強度を示します。

## 9. フォーカス／測光ボタン

 : タップしてフォーカスモードと測光モードを切り替えます。タップしてフォーカスまたは測光する被写体を選択します。

## 10. バッテリー残量

   : このアイコンは、現在のバッテリー残量を示します。

タップしてバッテリー情報メニューの表示、各種バッテリー警告のしきい値の設定、バッテリー警告の履歴の確認を行います。


## 11. 一般設定

●●● : タップして一般設定メニューに進み、測定基準の設定、ライブストリームの有効化、飛行経路の表示などを行います。

## 12. AF／MF

AF / MF : タップしてフォーカスモードを切り替えます。

## 13. オート露出ロック

 AE : タップして露出値をロックします。

## 14. 静止画／動画ボタン



：タップして静止画撮影モードと動画録画モードを切り替えます。

## 15. ジンバルスライダー



：ジンバルのピッチを表示します。

## 16. 撮影／録画ボタン



：タップして静止画の撮影または動画の録画を開始します。

## 17. カメラの設定



：タップしてカメラのISO、シャッター、オート露出の値を設定します。

## 18. 再生



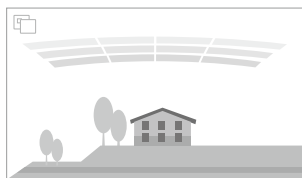
：タップして再生ページに進み、撮影したらすぐに静止画や動画をプレビューできます。

## 19. マニュアルフォーカス

MFモードでのみ有効です。

## 20. FPV

FPVはタブレットでのみ利用できます。つまんでウィンドウを拡大または縮小します。

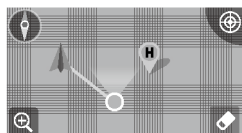


：障害物が機体に近づく、赤色のバーが表示されます。障害物が検知範囲に入ると、オレンジ色のバーが表示されます。



：タップしてFPVウィンドウを拡大したり、画面の中央に移動したりします。

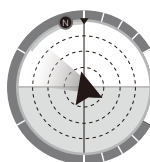
## 21. フライトテレメトリ



D 30M H 10.0M  
H.S 10.0 KM/H VS 2.0M/S VPS 2.0M

(1) タップしてマップビューに切り替えます。

(2) 飛行姿勢とレーダー機能：



- 赤い矢印が機体の進行方向を示します。
- 青色エリアに対するグレーエリアの割合が、機体のピッチを示します。
- グレーエリアの水平レベルは、機体のロール角を示します。

- 青色の線は、ジンバルのチルト軸モーターの現在位置を示します。
- 最も外側のグレーの円には、現在の電力容量が表示されます。

(3) フライトパラメータ:

高度: ホームポイントからの垂直距離。  
 距離: ホームポイントからの水平距離。  
 垂直速度: 垂直方向の移動速度。  
 水平速度: 水平方向の移動速度。

(4) 機体距離:

機体と操縦者との見通し距離。

## 22. スポットライトプロ

: タップしてスポットライトプロ機能を使用します。

## 23. インテリジェント・フライトモード



: 現在のモードを表示タップしてインテリジェント・フライトモードを選択します。

## 24. スマートRTH



: RTHプロセスを開始します。タップして機体を最後に記録したホームポイントに帰還させます。

## 25. ジンバルの動作モード

フォローモード、フリーモード、およびリセットモードがあります。

## 26. 自動離陸／着陸



: タップして自動離陸／着陸を開始します。

## 27. ライブストリーム



: このアイコンは、現在のビデオ画像がYouTubeで配信中であることを示します。モバイルデバイスのモバイルデータサービスが有効であることを確認してください。

## 28. 戻る



: このアイコンをタップすると、メインメニューに戻ります。

## Editor

DJI GO 4アプリには、優れた動画エディターが搭載されています。いくつかの動画クリップを録画し、モバイルデバイスにダウンロードした後、ホーム画面の[Editor]に進みます。次に、テンプレートを選択して自動的に結合するクリップ数を指定すると、すぐに共有できるショートフィルムが作成されます。

## SkyPixel

[SkyPixel]のページで、最新イベント、注目商品、SkyPixelで話題のアップロード作品を見つけてください。

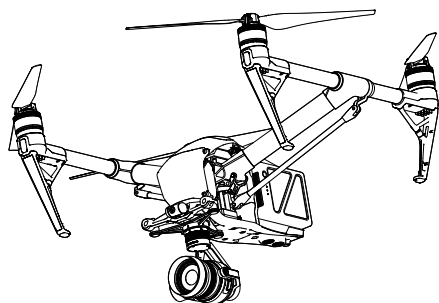
## Me

すでにDJIアカウントをお持ちの場合、フォーラムの討論に参加したり、DJI Storeで割引を受けたり、自分の作品をコミュニティで共有したりできます。

# 飛行

---

本章では、飛行の安全性と飛行に関する制限事項について説明します。



# 飛行

飛行前の準備が完了したら、DJI GO 4アプリのフライトシミュレーターを使用して飛行スキルを向上させ、安全な飛行のための練習を行ってください。飛行は常に障害物のない開けた場所で実施してください。

## 飛行環境の要件

1. 悪天候時に機体を使用しないでください。悪天候とは、風速10m/s超、雪、雨、霧などです。
2. 障害物のない開けた場所でのみ飛行させてください。高い建造物や巨大な金属製の建造物は、機体に搭載されているコンパスやGPSシステムの精度に影響を及ぼす場合があります。
3. 障害物、人混み、高電圧線、木々、水域での飛行は避けてください。
4. 高レベルの電磁波を発する基地局や電波塔などの場所は避け、電波干渉を最小限に抑えてください。
5. 機体やバッテリーの性能は、空気密度や気温などの環境要因に左右されます。高地で飛行する際は、バッテリーと機体の性能が低下する可能性があるため、細心の注意を払ってください。
6. 南極や北極では、コンパスとGPSは機能しません。機体は自動的にAモードに切り替わり、ビジョンシステムを使用して位置決めします。

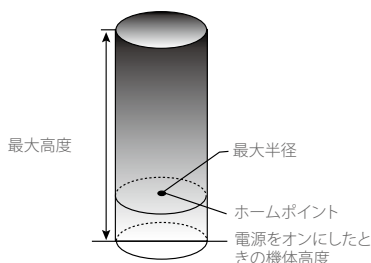
## 飛行制限と飛行禁止区域



無人航空機(UAV)の運用者は、ICAOやFAA、国土交通省などの政府機関や、監督官庁の定めるすべての規制、条例に従う必要があります。安全上の理由から、飛行制限は初期設定で有効化されており、ユーザーが本製品を安全かつ合法的に使用できるようになっています。飛行制限には、高度制限、距離制限、飛行禁止区域などがあります。


Pモードでの操作時は、高度制限、距離制限、飛行禁止区域の機能が同時に働き、飛行の安全を管理します。Aモードでは、高度500mを超える飛行を初期設定で禁止する高度制限のみが有効になっています。


### 最大飛行高度と半径制限

最大飛行高度と半径制限は、DJI GO 4アプリで変更できる場合があります。ただし、最大飛行高度は500mを超えることはできません。これらの設定に従って、Inspire 2は下図のような制限円筒内で飛行します。



GPS信号が強い  …… 緑色に点滅			
	飛行制限	DJI GO 4アプリ	機体ステータスインジケータ
最大飛行高度	機体の高度は指定の値を超えることができません。	警告：高度制限に到達	なし
最大半径	飛行距離は最大半径内でなければなりません。	警告：距離制限に到達	素早く赤色点滅  …… 最大半径制限に近づいたとき

GPS信号が弱い  …… 黄色に点滅			
	飛行制限	DJI GO 4アプリ	機体ステータスインジケータ
最大飛行高度	高さは8mに制限 (GPS信号が弱く、ビジョンポジショニングが起動している場合) 高さは50mに制限 (GPS信号が弱く、ビジョンポジショニングが起動していない場合)	警告：高度制限に到達	なし
最大半径	制限なし		

- 
- 機体が制限区域を超えて飛行した場合でも、機体の操作はできますが、それ以上遠くに飛ばすことはできません。
  - 機体が最大半径を超えて飛行した場合、GPS信号が強ければ機体は自動で範囲内に戻ります。

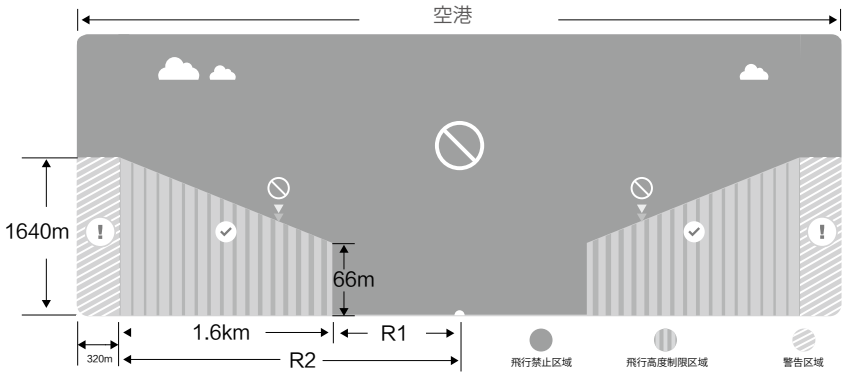
飛行禁止区域

すべての飛行禁止区域は、DJI公式ウェブサイト (<http://www.dji.com/flysafe/no-fly>) に一覧表示されています。飛行禁止区域は空港と制限区域に分けられています。空港には主要空港および有人飛行機が低空飛行する飛行場が含まれます。制限区域には、国境や重要な施設が含まれます。飛行禁止区域の詳細は下記のとおりです。

空港：

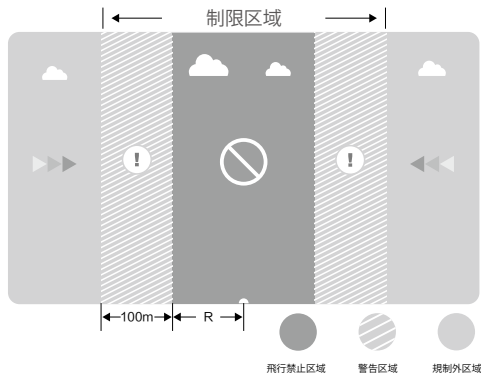
- 空港の飛行禁止区域は、離陸制限区域と飛行高度制限区域で構成されます。各区域は、さまざまな大きさの円で示されます。
- 空港周辺のR1マイル (R1の値は空港の規模と形状によって異なる) は、区域「内」での離陸禁止の離陸制限区域です。
- 空港周辺の R1～R1 + 1 マイルは、空港の縁から外側へ放射状に、20mから15度の傾きで飛行高度が制限されています。R1 + 1 マイル 地点での飛行高度は500mに制限されます。
- 機体が飛行禁止区域から100m以内に入ると、DJI GO 4アプリに警告メッセージが表示されます。













#### 制限区域:

- (1) 制限区域に飛行高度制限はありません。
- (2) 指定の制限区域周辺のRマイルは離陸制限区域です。機体はこの区域内で離陸できません。Rの値は、制限区域の定義によって変わります。
- (3) 制限区域周辺には「警告区域」が設けられています。機体がこの区域の100m以内に入ると、DJI GO 4 アプリに警告メッセージが表示されます。



GPS信号が強い  ..... 緑色に点滅			
区域	制限	DJI GO 4アプリの警告	機体ステータスインジケーター
飛行禁止区域 	モーターは始動しない。	警告: 飛行禁止区域内にいます。離陸禁止です。	 ..... 赤色が点滅
	機体がAモードで制限区域に侵入したものの、Pモードに切り替わった場合、機体は自動で下降態勢に入り、着陸のうえモーターを停止します。	警告: 飛行禁止区域内にいます。自動着陸開始	
飛行高度制限区域 	機体がAモードで制限区域に侵入したものの、Pモードに切り替わった場合、機体は適切な高度まで下降し、高度制限から15フィート下がった地点でホバリングします。	R1: 警告: 制限区域内にいます。安全高度まで降下 R2: 警告: 制限区域内にいます。最大飛行高度は、20~500m内に制限されます。注意して飛行のこと。	
警告区域 	飛行制限は適用されないものの、警告が発せられる。	警告: 制限区域に近づいています。注意して飛行のこと。	
規制外区域 	制限なし	なし	なし

 半自動下降: 下降、着陸進行中、左スティックコマンド以外の全スティックコマンドは使用できません。着陸後、モーターは自動で停止します。

-  • 飛行禁止区域に侵入すると、機体ステータスインジケーターは3秒間赤色に素早く点滅し、その後5秒間現在の飛行ステータスを表示してから、赤色に素早く点滅します。
- 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、重要な施設などの近くへ飛行させないでください。機体は、常に目視が可能な視界内で飛行させてください。

## 飛行前のチェックリスト

- 送信機、インテリジェント・フライト・バッテリー、モバイルデバイスの充電が完了している。
- プロペラが正しくしっかりと取り付けられている。
- 必要に応じてmicroSDカードが挿入されている。
- ジンバルが正常に機能している。
- モーターが正しく始動でき、正常に機能している。
- DJI GO 4アプリが機体に正しく接続されている。
- 障害物検知システムのセンサーに汚れがないことを確認する。

## コンパスのキャリブレーション

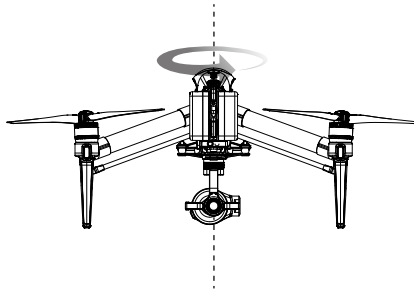
コンパスのキャリブレーションは、DJI GO 4アプリまたはステータスインジケーターから促された場合に行ってください。コンパスのキャリブレーションを実施する場合、次のルールを順守してください。

- ☀️ • 磁鉄鉱、立体駐車場、地下の鋼鉄補強材など強い磁性干渉を受ける可能性のある場所では、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には、携帯電話や時計などの強磁性体を身に着けないでください。
- キャリブレーションの完了後にコンパスが強力な干渉の影響を受けた場合、DJI GO 4アプリはコンパスの問題点を解決するよう促します。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。

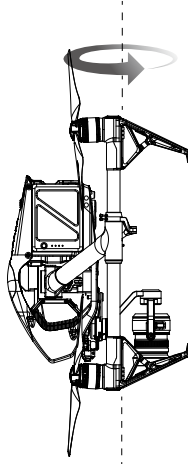
### キャリブレーション手順

障害物のない開けた場所を選んで、以下の手順を実施してください。

1. アプリの機体ステータスバーをタップして[キャリブレーションを実施する]を選択し、画面の指示に従います。
2. 機体を水平に保ち、360度回転させます。機体ステータスインジケーターが緑色に点灯します。



3. 機体の機首を下に向けて機体を垂直に保ち、中心軸周りに360度回転させます。機体ステータスインジケーターが赤色に点滅した場合、再度コンパスのキャリブレーションを実施してください。



⚠ キャリブレーション手順の実行後、機体ステータスインジケーターが赤色と黄色に点滅した場合、機体を別の場所に移動してキャリブレーションをやり直してください。

- 💡
- 金属製の橋や車両、足場など、金属製の物体の近くでコンパスをキャリブレーションしないでください。
  - 機体を地面に設置後、機体ステータスインジケーターが赤色と黄色に交互に点滅した場合、コンパスは磁気干渉を受けています。場所を変えてください。

## 自動離陸と自動着陸

### 自動離陸

機体ステータスインジケーターが緑色に点滅した場合のみ、自動離陸機能を使用してください。自動離陸機能を使用するには、次の手順に従ってください。

- DJI GO 4アプリを起動し、カメラビューに進みます。
- フライト前チェックリストの手順をすべて完了します。
- [↑] をタップして、条件がフライトにとって安全であることを確認します。アイコンをスライドさせて確定し、離陸します。
- 機体は離陸し、地上1.2mの地点でホバリングします。

⚠ 安定させるためにビジョンシステムを使用している場合、機体ステータスインジケーターが素早く点滅します。機体は10m未満の地点で自動的にホバリングします。自動離陸機能は、GPSが十分に受信できるまでは使わないことをお勧めします。

### 自動着陸

自動離陸機能は、機体ステータスインジケーターが緑色に点滅した場合のみ、使用してください。自動着陸機能を使用するには、次の手順に従ってください。

- ⬇️ をタップし、着陸条件が良好であることを確認します。スライドして確定します。
- ただちに着陸プロセスを中止するには、画面上の ⊗ ボタンを使用します。
- 地面が着陸に適していると着陸保護機能が判断した場合、Inspire 2はゆっくりと着陸します。
  - 地面が着陸に適していないと着陸保護機能が判断した場合、Inspire 2はホバリングして操縦者の確認を待ちます。
  - 着陸保護機能が作動しない場合、Inspire 2が地表0.7m未満まで下降したときに、DJI GO 4アプリが着陸を行うかを表示します。スロットルを引き下げるか、自動着陸スライダーを使用して着陸します。
- 機体が着陸し、モーターが自動停止します。

## モーターの始動と停止

### モーターの始動

モーターの始動には、コンビネーション・スティック・コマンド (CSC) を使用します。両方のスティックを内側下または外側角に向けて倒して、モーターを始動します。モーターの回転が始まったら、両方のスティックを同時に離します。



## モーターの停止

モーターを停止させるには、2通りの方法があります。

方法1: Inspire 2が着陸したら、左スティックを押し下げ①、そのうえで上述のモーターの始動で使ったのと同じCSCを実行します②。モーターはただちに停止します。モーターが停止したら両方のスティックを放します。

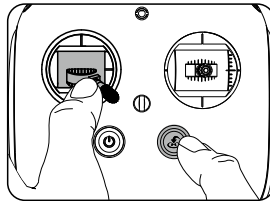
方法2: 機体が着陸したら、左スティックを押し下げ、そのままの状態を維持します。モーターは3秒後に停止します。



⚠ 機体が空中にあるときにCSCを実行しないでください。実行すると、モーターが停止します。

## 飛行中にモーターを緊急停止する

左側のスティックを内角下方向に倒し、同時にRTHボタンを押します。モーターを停止させることにより損傷や負傷のリスク軽減が期待できる緊急の場合にのみ、モーターを飛行中に停止させてください。



⚠ DJI GO 4アプリ内でCSCが有効になっていることを確認してください。有効になっていれば、機体を空中で停止させることができます。

## フライトテスト

### 離陸/着陸手順

1. バッテリー残量インジケータを自分の方に向けて、機体を開けた平らな場所に置きます。
2. 送信機とモバイルデバイスの電源を入れてから、インテリジェント・フライト・バッテリーの電源を入れます。
3. DJI GO 4アプリを起動して、カメラビューに進みます。
4. 機体ステータスインジケータが緑色に点滅するまで待ちます。緑色の点滅は、ホームポイントが記録され、安全に飛行できることを意味します。黄色に点滅する場合は、ホームポイントが記録されていません。
5. スロットルスティックをゆっくり押し上げて離陸するか、自動離陸機能を使用します。
6. DJI GO 4アプリを使用して静止画や動画を撮影します。
7. 着陸させるために、平らな地表面上でホバリングし、ゆっくりスロットルスティックを引き下げて下降させます。

8. 着陸後、CSCコマンドを実行するか、モーターが停止するまでスロットルスティックを一番下の位置で維持します。
9. 最初にインテリジェント・フライト・バッテリーの電源を切り、その後送信機の電源を切ります。



- 飛行中、機体ステータスインジケーターが黄色で素早く点滅する場合、機体がフェールセーフモードに入っています。
- 飛行中、機体ステータスインジケーターが赤色にゆっくりと、または、素早く点滅する場合、ローバッテリー残量警告を示しています。
- 飛行に関する詳細は、弊社のチュートリアルビデオをご覧ください。

---

### 動画に関する提案とヒント

1. 各フライト前に、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。
2. DJI GO 4アプリで目的のジンバル操作モードを選択してください。
3. 動画撮影はPモードで飛行している場合にのみ行ってください。
4. 常に好天時に飛行し、雨天や強風時の飛行は避けてください。
5. お好みのカメラ設定を選択してください。設定には、静止画のフォーマットや露出補正などがあります。
6. 飛行テストを実施して飛行経路を決定し、現場の下見をしてください。
7. コントロールスティックをゆっくり操作して滑らかで安定した動きを維持します。

## 付録

---

# 付録

## 仕様

機体	
型式	T650A
重量	3440g (バッテリー2個を含む。ジンバル、カメラを含まず)
最大離陸重量	4250g
GPSホバリング精度	垂直: ±0.5mまたは0.1m (下方ビジョンシステム有効時) 水平: ±1.5mまたは ±0.3m (下方ビジョンシステム有効時)
最大角速度	ピッチ: 300°/s ヨー: 150°/s
最大傾斜角	Pモード: 35° (前方ビジョンシステム有効時: 25°)、Aモード: 35°、Sモード: 40°
最大上昇速度	Pモード/Aモード: 5m/s、Sモード: 6m/s
最大下降速度	垂直: 4m/s、チルト: 4~9m/s
最大離陸高度	2,500m (高地用プロペラを使用した場合: 5,000m)
最大風速抵抗	10m/秒
最大飛行時間	約25分 (Zenmuse X5S搭載時)
モーターの型式	DJI 3512
プロペラの型式	DJI 1550T
屋内ホバリング	初期設定で有効
動作環境温度	-20~40℃
対角距離 (プロペラを含まず)	605mm (ランディングモードの状態)
最大速度	94km/h
ジンバルとカメラ (オプション、例としてZenmuse X5Sを使用)	
概要	
名称	Zenmuse X5S
寸法	140×98×132mm
重量	約461g (オリジナルレンズ、バランスリング、レンズフードを含む)
カメラ	
対応レンズ	DJI MFT 15mm/1.7 ASPH (バランスリングおよびレンズフード付き) Panasonic Lumix 15mm/1.7 (バランスリングおよびレンズフード付き) Panasonic Lumix 14-42mm/3.5-5.6 HD (バランスリング付き) Olympus M.Zuiko 12mm/2.0 (バランスリング付き) Olympus M.Zuiko 17mm/1.8 (バランスリング付き) Olympus M.Zuiko 25mm/1.8 (バランスリング付き) Olympus M.Zuiko 45mm/1.8 (バランスリング付き) Olympus M.Zuiko 9-18mm/4.0-5.6 Ez (バランスリング付き)
センサー	CMOS、4/3インチ 有効画素: 2,080万画素








視野角	72° (DJI MFT 15mm/1.7 ASPHの場合)
静止画解像度	4:3、5280×3956 16:9、5280×2970
動画解像度	H.264 DCI4K: 4096×2160 23.976/24/25/29.97/47.95/50/59.94p @100Mbps UHD4K: 3840×2160 23.976/24/25/29.97/47.95/50/59.94p @100Mbps 3840×1572 23.976/24/25/29.97p @100Mbps 2.7K: 2720×1530 23.976/24/25/29.97p @80Mbps 47.95/50/59.94p @100Mbps FHD: 1920×1080 23.976/24/25/29.97p @60Mbps 47.95/50/59.94p @80Mbps 119.88p @100Mbps H. 265 DCI4K: 4096×2160 23.976/24/25/29.97p @100Mbps UHD4K: 3840×2160, 3840×1572 23.976/24/25/29.97p @100Mbps 2.7K: 2720×1530 23.976/24/25/29.97p @65Mbps 47.95/50/59.94p @80Mbps FHD: 1920×1080 23.976/24/25/29.97p @50Mbps 47.95/50/59.94p @65Mbps 119.88p @100Mbps C-DNG RAW 5.2K: 5280×2972 23.976/24/25/29.97p、最大4.2Gbps UHD4K: 4096×2160, 3840×2160 23.976/24/25/29.97p、最大2.4Gbps UHD4K: 4096×2160, 3840×2160 50/59.94p、最大4.0Gbps ProRes 5.2K: 5280×2160 23.976/24/25/29.97p, 422 HQ @1.3Gbps UHD4K: 3840×2160 23.976/24/25/29.97p, 422 HQ @900Mbps UHD4K: 3840×2160 23.976/24/25/29.97p, 4444 XQ @2.0Gbps
静止画フォーマット	SSD:DNG microSD:DNG、JPEG、DNG+JPEG
動画フォーマット	SSD:CinemaDNG、ProRes microSD:MOV、MP4
操作モード	撮影、録画、再生
静止画モード	microSD:シングルショット、バーストショット(3/5/7/10/14フレーム)、オート露出ブラケット(0.7EVステップでの3/5ブラケットフレーム)、インターバル撮影 SSD:RAWバーストショット(3/5/7/10/14/∞フレーム)
露出モード	自動、手動、シャッター優先、絞り優先
露出補正	±3.0(1/3ステップ)
測光モード	中央部重点測光、スポット測光(領域オプション12x8)
AEロック	対応
電子シャッター速度	8~1/8000秒
ホワイトバランス	オート、晴れ、曇り、白熱灯、ネオン カスタム(2000K~10000K)
ISOレンジ	100~6400(動画) 100~25600(静止画)
ビデオのキャプション	対応

アンチフリッカー	オート、50Hz、60Hz
PAL/NTSC	対応
環境	
動作環境温度	-10～40℃
保管環境温度	-20～60℃
ジンバル	
角度ぶれ範囲	±0.01°
操作可能範囲	ピッチ: -130°～+40°、ロール: ±20°、パン: ±320°
最大制御速度	ピッチ: 180°/s、ロール: 180°/s、パン: 270°/s
インターフェイスタイプ	DGC2.0
機械的な可動範囲	ピッチ: -140°～+50°、ロール: -50°～+90°、パン: ±330°
送信機	
型式	GL6D10A
動作周波数	2.400～2.483GHz、5.500～5.700GHz
最大伝送距離	4km (日本仕様)
動画出力ポート	USB、HDMI
電源	内蔵バッテリー
充電	DJI充電器
複数ユーザー機能	ホスト/スリープ接続
モバイルデバイス・ホルダー	タブレットまたはスマートフォン
モバイルデバイスの最大幅	170mm
出力	9W (スマートデバイスに電力を供給しない場合)
動作環境温度	-20～40℃
保管環境温度	3ヵ月以内: -20～45℃ 3ヵ月超: 22～28℃
充電温度	0～40℃
バッテリー	6,000mAh 2S LiPo
USB供給電源	iOS: 1A @ 5.2V (最大)。Android: 1.5A @ 5.2V (最大)
充電器	
型式	IN2C180
電圧	26.1V
定格出力	180W
バッテリー (標準)	
名称	インテリジェント・フライト・バッテリー
型式	TB50-4280mAh-22.8V
容量	4280mAh
電圧	22.8V
バッテリータイプ	6S LiPo
電力量	97.58Wh

正味重量	515g
動作環境温度	-20～40℃
保管環境温度	3ヵ月以内: -20～45℃ 3ヵ月超: 22～28℃
充電温度	5～40℃
最大充電電力	180W
充電ハブ (型式: IN2CH)	
入力電圧	26.1V
入力電流	6.9A
下方ビジョンシステム	
対応速度	高度2mで速度10m/s未満
対応高度	10m未満
動作範囲	10m未満
動作環境	地表の模様がはっきりしていて、適切な明るさのある状態 (15ルクス超)
超音波センサーの動作範囲	10～500cm
超音波センサーの動作環境	非吸収性の固い地表 (厚い屋内用カーペットは性能を低下させます。)
前方ビジョンシステム	
障害物検知範囲	0.7～30m
視野角	水平: 水平方向: 60°、垂直方向: 54°
動作環境	地表の模様がはっきりしていて、適切な明るさのある状態 (15ルクス超)
上方赤外線検知システム	
障害物検知範囲	0～5m
視野角	±5°
動作環境	大型で拡散反射する物体 (反射率10% 超)

## 機体ステータスインジケータの解説

### 通常

 ..... 赤色／緑色／黄色が交互に点滅	電源オンとセルフチェック
 ..... 緑色と黄色が交互に点滅	機体のウォーミングアップ
 ..... 緑色がゆっくり点滅	安全に飛行できます (GPS、ビジョンシステムが有効なPモード)
 ..... 緑が2回点滅	安全に飛行できます (ビジョンシステムが有効でGPSなしのPモード)
 ..... 黄色がゆっくり点滅	安全に飛行できます (GPS、ビジョンシステムなしのAモード)

## 警告

 ..... 黄色が素早く点滅	送信機信号消失
 ..... 赤色がゆっくり点滅	ローバッテリー警告
 ..... 赤色が素早く点滅	致命的なローバッテリー警告
 ..... 赤色が交互に点滅	IMUエラー
 — 赤色に点灯	重大なエラー
 ..... 赤色と黄色が交互に点滅	コンパスのキャリブレーションが必要

## ファームウェアのアップデート

DJI Assistant 2またはDJI GOアプリを使用して機体と送信機のアップデートを行います。

## 機体のファームウェアのアップグレード

## 方法1:DJI Assistant 2の使用

1. インテリジェント・フライト・バッテリーをオンにし、USBモードスイッチを下に切り替えます。
2. USBケーブル (A-Aコネクター) を使用してInspire 2とPCを接続します。
3. DJI Assistant 2を起動し、DJIアカウントでログインします。
4. Inspire 2とファームウェアアップデートボタンをクリックします。
5. 必要なファームウェアバージョンを選択します。
6. DJI Assistant 2が自動でファームウェアをダウンロードし、アップデートします。
7. ファームウェアのアップデートが完了したら、機体を再起動します。

## 方法2:DJI GO 4アプリの使用

1. インテリジェント・フライト・バッテリーをオンにし、USBモードスイッチを上切り替えます。
2. 適切なUSBケーブルを使用して、機体とモバイルデバイスを接続します。
3. DJI GO 4アプリの画面上の指示に従って更新します。ファームウェアをダウンロードするときは、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。
4. ファームウェアのアップデートが完了後、機体を再起動します。



- アップデート中は、機体から短い1回のピープ音が継続的に鳴ります。アップデートが完了すると、長い1回のピープ音と短い2回のピープ音を交互に繰り返す警告音が鳴ります。ファームウェアのアップデートが完了したら、機体を再起動します。
- 警告音が長い1回のピープ音になったら、アップデートをやり直してください。
- ファームウェアをアップデートするためには、バッテリー残量が30%以上必要です。
- DJI GO 4アプリを使用してアップデートする場合、アップデートが30%以上完了したら、機体とモバイルデバイスを切断してもかまいません。インターネット接続は必要ありません。

## 送信機のファームウェアのアップデート

### 方法1: DJI GO 4アプリの使用

送信機の電源を入れ、DJI GO 4アプリに接続します。新しいファームウェアのアップデートが利用できる場合、指示が表示されます。アップデートを開始するには、モバイルデバイスをインターネットに接続し、画面の指示に従います。



- ファームウェアのアップデートには15分ほどかかります。ジンバルが軽く動作し、機体ステータスインジケーターが不規則に点滅して機体が再起動しますが、これは正常な動作です。アップデートが完了するまでお待ちください。
- コンピューター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。
- 送信機のバッテリー残量が十分あることを確認します。
- ファームウェアのアップデート中は、機体とコンピューターの接続を切らないでください。

## アフターサービスについて

アフターサービスポリシーおよび保証については、以下のサイトをご覧ください。

1. アフターサービスポリシー: <http://www.dji.com/jp/service>
2. 返金ポリシー: <http://www.dji.com/service/refund-return>
3. 有償修理サービス: <http://www.dji.com/service/repair-service>
4. 保証サービス: <http://www.dji.com/service/warranty-service>

本内容は変更されることがあります。

最新版は下記よりダウンロードしてください。  
[www.dji.com/inspire-2](http://www.dji.com/inspire-2)

If you have any questions about this document, please contact DJI by  
sending a message to [DocSupport@dji.com](mailto:DocSupport@dji.com).

© 2017 DJI All Rights Reserved.

