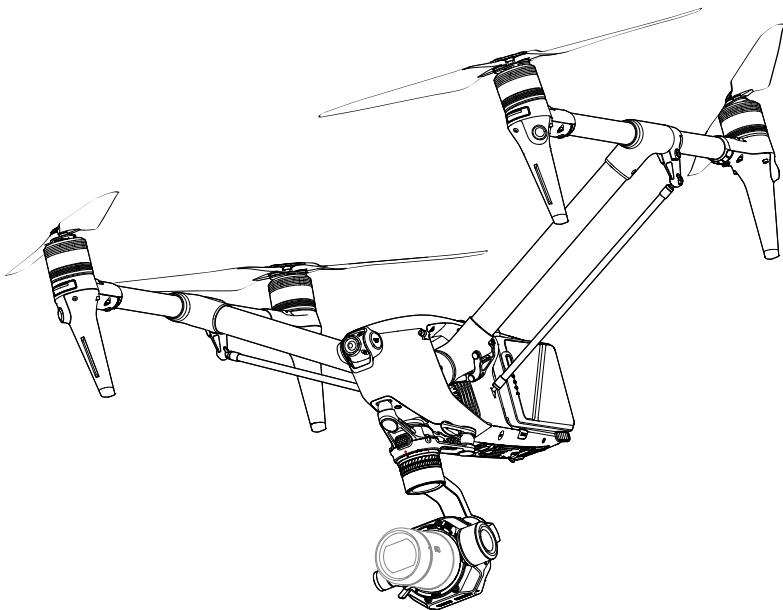


dji INSPIRE 3

ユーザーマニュアル

v3.0 2024.09





本書は、不許複製・禁無断転載を原則とするDJIの著作物のため、DJIから別途許可されていない限り、本書の複製、譲渡、販売を行ったり、本書または本書の一部を使用、または他の人に使用を許可することはできません。ユーザーは、本書およびその内容をDJI UAVの操作に関する指示を参照する目的にのみ使用してください。本書を他の目的で使用しないでください。

Q キーワードの検索

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

👉 トピックに移動

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

🖨️ 本書の印刷

本書は高解像度印刷に対応しています。

本マニュアルの使用方法

凡例

⚠ 重要

💡 ヒントとコツ

ご使用前にお読みいただくもの

DJITMはチュートリアルビデオと次の文書をご用意しています。

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

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。初めての飛行に際しては「クイックスタートガイド」をよく読み、詳細に関しては本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、DJI Inspire 3のチュートリアルビデオを視聴でき、Inspire 3を安全にお使いいただく方法を知ることができます。



<https://www.dji.com/inspire-3/video>

DJI Assistant 2のダウンロード

以下のリンクから、DJI ASSISTANTTM 2 (Inspire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/inspire-3/downloads>

- ⚠ この製品の動作環境温度は-20°C～40°Cです。この製品は、より大きな周囲環境の変動に耐えることのできるミリタリーグレードの分野での標準動作環境温度 (-55°C～125°C) の条件を満たしていません。製品を適切に操作し、この製品の動作環境温度範囲の要件を満たしている分野に対してのみ実行してください。

目次

凡例	3
ご使用前にお読みいただくもの	3
チュートリアルビデオ	3
DJI Assistant 2 のダウンロード	3
製品の特徴	8
はじめに	9
初めてのご使用にあたって	10
バッテリーのアクティベーションと充電	10
機体の準備	10
送信機の準備	14
機体のアクティベーション	14
ファームウェア更新	14
概要	15
機体	15
送信機	16
アクセサリーオプション（別売）	20
機体	21
機体の特徴	22
フライトモード	22
機体の電源ボタン／インジケーター	24
機体インジケーター	25
機体ランディングギア	26
トラベルモード切り替え	26
インテリジェント ランディングギア	27
RTH（Return-to-Home：帰還）	28
スマート RTH	28
ローバッテリー RTH	31
フェールセーフ RTH	32
ビジョンシステムおよび赤外線検知システム	35
検知範囲	35
ビジョンシステムの使用	37
フライトレコーダー	39
機体 FPV カメラ	39
機体アンテナ	40
機体 RTK	40

プロペラ	42
拡張ポート	45
インテリジェント バッテリー充電ハブ	46
充電ハブの概要	47
ペアリングしたバッテリーの充電	48
充電モード	49
充電ハブの使用	49
充電ハブ LED インジケーター	50
インテリジェント バッテリー	51
はじめに	52
バッテリーの機能	52
バッテリーの使用	54
ペアリングしたバッテリーの使用	54
バッテリーの取り付け／取り外し	54
電源のオン／オフとバッテリー残量の確認	55
ホットスワップ対応バッテリーの交換	55
バッテリーのウォームアップ	56
バッテリーの保管	57
ジンバルカメラ	58
概要	59
X9-8K Air ジンバルカメラ	60
カメラスペック	60
写真および動画の保存	62
カメラの操作	63
ジンバル	64
制御回転範囲	64
ジンバル操作	65
送信機	66
送信機の準備	67
WB37 インテリジェント バッテリーの取り付け	67
ストラップとウエストサポートの使用	68
ドングルの取り付け	68
アンテナの調整	69
ステイックの調整	69
送信機の起動とアクティベーション	70

ユーザーインターフェース	71
ホーム画面	71
スクリーン ジェスチャー	71
ショートカット設定	72
映像伝送	73
送信機の LED とアラート	74
送信機の充電とバッテリー残量の確認	75
送信機のリンクと操作スティックモード	77
ボタンの概要	80
RTH ボタン	80
L1/L2/L3/R1/R2/R3 ボタン	80
ボタンのカスタマイズと組合せ	80
機体制御ボタン	81
コンパスのキャリブレーション	82
HDMI 設定	82
デュアル制御モード	82
フライトモードスイッチ (N/S/F)	82
DJI PRO エコシステム	85
DJI 映像トランスマッター	86
DJI 高輝度遠隔モニター	86
DJI 3ch Follow Focus	88
DJI Master Wheels	88
一般的な適用シナリオ	89
DJI Pilot 2 アプリ	92
ホーム画面	93
ジンバルカメラレビュー	97
はじめに	97
トップバー	99
ナビゲーション表示	100
カメラクイック設定パネル	102
カメラ詳細設定パネル	103
モニター設定	103
ストレージ設定	104
その他の設定	105
Waypoint Pro	108
クルーズ制御	112

Spotlight Pro	114
視覚アシスト	116
FPV カメラビュー	116
全画面モード	118
マップビュー	118
状態管理システム (HMS)	119
飛行	121
飛行環境の条件	122
責任ある機体操作	123
飛行制限と GEO 区域	124
GEO (Geospatial Environment Online) システム	124
飛行制限	124
飛行高度と距離制限	124
GEO 区域	125
コンパスのキャリブレーション	126
フライト前チェックリスト	127
自動離陸／自動 RTH (Return-to-Home)	128
モーターの始動と停止	128
飛行テスト	129
付録	130
仕様	131
ファームウェア更新	138
DJI Pilot 2 の使用	138
DJI Assistant 2 (Inspire シリーズ) の使用	139
保管・運搬・メンテナンス	140
トロリーケース	141
保管用トロリーケースの使用	141
トロリーケースのロック方法	142
トラブルシューティングの手順	143
リスクと警告	143
廃棄処分について	143
C3 認証	144
FAR リモート ID コンプライアンス情報	149
アフターサービス情報	150

製品の特徴

この章では、製品の主な機能を紹介します。

製品の特徴

はじめに

DJI INSPIRE™ 3は、DJI ZENMUSE™ X9-8K Airジンバルカメラを搭載したシネマグレードの空撮システムです。機体、ジンバルカメラ、DJI Pilot 2 アプリを使用する送信機で構成されます。

この機体は、幾重にも冗長化されたフライトコントローラー システム、全水平方向ビジョンシステム、赤外線検知システム、ナイトビジョン飛行システムが統合され、屋内外でホバリングや飛行が可能で、自動RTH (Return-to-Home)や全方向障害物検知の機能も搭載しています。RTKモジュールが統合されているため、cmレベルの測位精度を実現しています。

3軸ジンバル安定化システム搭載のZenmuse X9-8K Air ジンバルカメラは、デュアルネイティブISO、最大8K/75fps ProRes RAWまたは8K/25fps CinemaDNG、4K/120fpsの動画撮影に対応しています。^[1]DLマウントは、様々なDJI DLレンズに対応しています。

軽量なボディとクラックな流線型の形状により、優れた十分にパワフルな冗長化システムを実装し、飛行操作性を向上させています。また、刷新された機体の変形設計により、高速飛行中にジンバルのカメラビューを遮ることがなく、ジンバルカメラを自由に動かすことができ、息を呑むような動画を撮影できます。

DJI RC Plus送信機は、O3 Pro映像伝送機能に対応し、機体から最大2台の送信機にライブHDビューを伝送します。DJI Inspire 3用に設計されたDJI Pilot 2 アプリでは、カメラビューを使用して画像やデータをリアルタイムで表示できます。送信機は、様々な機体やジンバルの制御に対応し、カスタムボタンも搭載しています。機体の制御やカメラの操作を簡単に行うことができます。

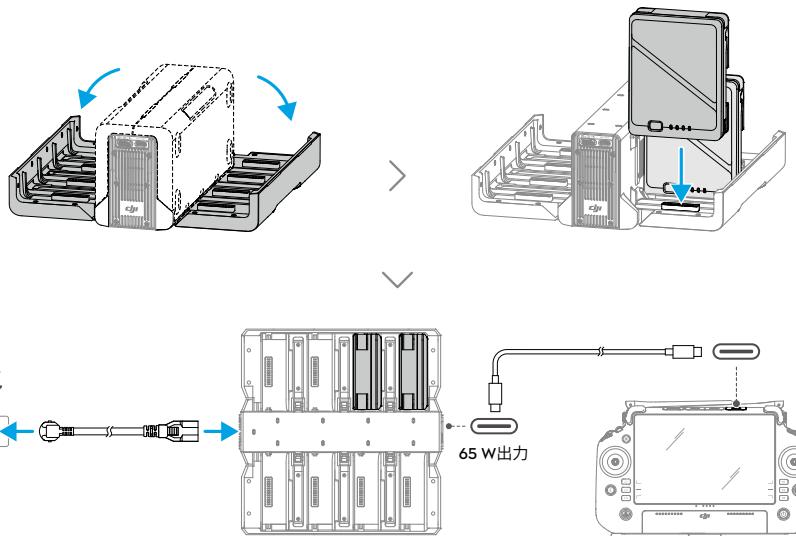
[1] CinemaDNGおよびProRes形式は、該当ライセンスを購入し適用すると、使用可能になります。

初めてのご使用にあたって

バッテリーのアクティベーションと充電

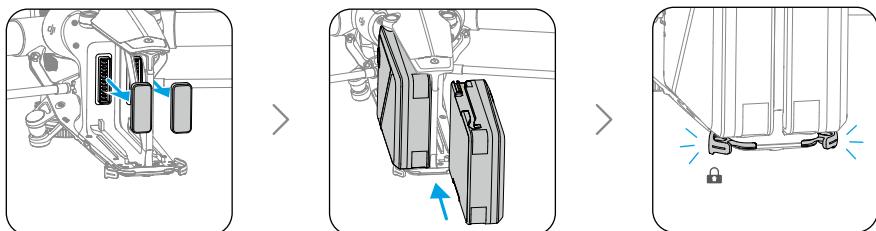
初めて使用する前に、インテリジェント バッテリーと送信機の内蔵バッテリーをアクティベーションする必要があります。内蔵バッテリーをアクティベーションする前に、送信機の電源をオンにすることはできません。

インテリジェント バッテリーを充電ハブに挿入し、USB-C - USB-C 高速データケーブルを使用して充電ハブを送信機に接続してから、充電ハブを電源コンセントに接続します。充電ハブが電源コンセントに接続されると、インテリジェント バッテリーがアクティベーションされます。バッテリー残量 LEDが点滅し始めたら、送信機の内蔵バッテリーがアクティベーションされたことを示します。

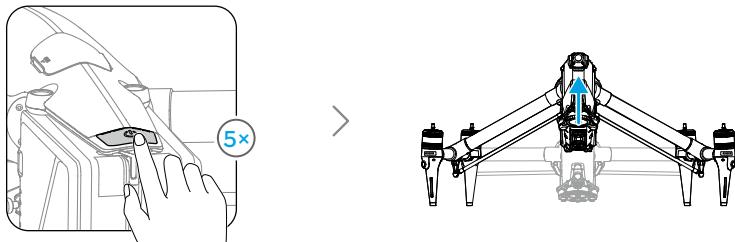


機体の準備

- 機体のバッテリー収納部から保護カバーを取り外し、アクティベーションされた2個のインテリジェント バッテリーを挿入します。バッテリーがしっかりと取り付けられていることを確認してください。

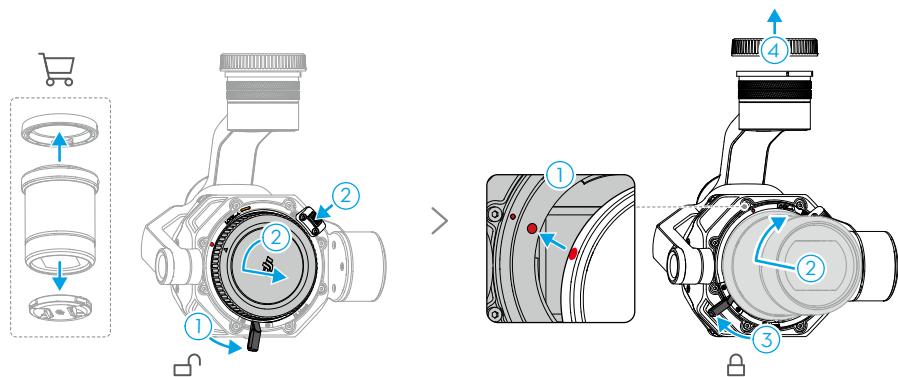


- 2 電源ボタンを5回以上押すと、機体が着陸モードに切り替わり、電源がオンになります。このとき、電源ボタンのインジケーターが順次点灯します。



- 💡 • 電源ボタンを1回押した後、長押しすると、機体の電源が入ります。

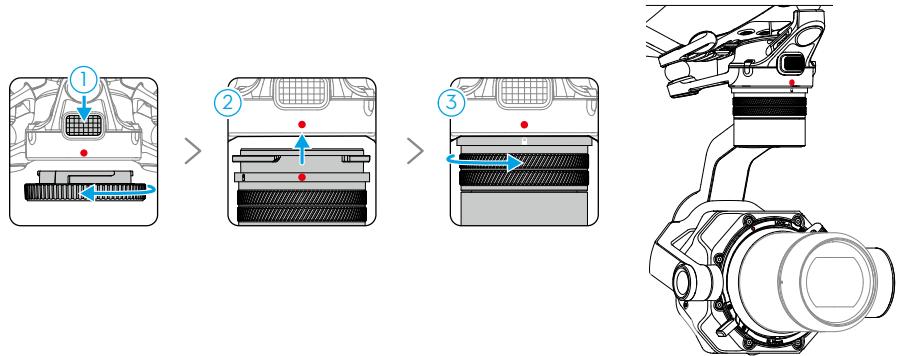
3. レンズとジンバルカメラ用レンズマウントの保護カバーを取り外します。レンズ（別売）をジンバルカメラに取り付け、ジンバルコネクターカバーを取り外します。



- 💡 • カメラレンズを取り付ける前に、レンズロックレバーがロック解除位置にあり、レンズマウント上の両方の赤い点が揃っていることを確認してください。
- カメラレンズ取り付け中にレンズ取り外しボタンを押さないでください。
- カメラレンズを取り付け後、カメラのオレンジのマークに重なり、レバーがしっかりと固定されるまで、常にレンズロックレバーを切り替えてください。正しく行わない場合、飛行中にレンズが振動する恐れがあります。
- ジンバルカメラを取り外す際やレンズ交換の際は、砂、ほこり、水に注意してください。ジンバルカメラ用レンズマウントやレンズにはほこりが入ると、傷が付いたり、使用する上で影響を及ぼす可能性があるため、ほこりのない環境で操作してください。
- 不適切な操作による損傷を避けるため、本マニュアルの指示に従って、対応する交換用レンズや関連アクセサリーを正しく取り付けてください。
- 柔らかい清潔な布でカメラレンズの表面をきれいにします。アルコール／ベンジン／シンナーなどの可燃性物質を含む物質を用いて、カメラを清掃したりメンテナンスしたりしないでください。

- ⚠️ • カメラレンズを強いエネルギー源（太陽、溶岩、レーザービームなど）に晒さないでください。カメラが損傷する恐れがあります。

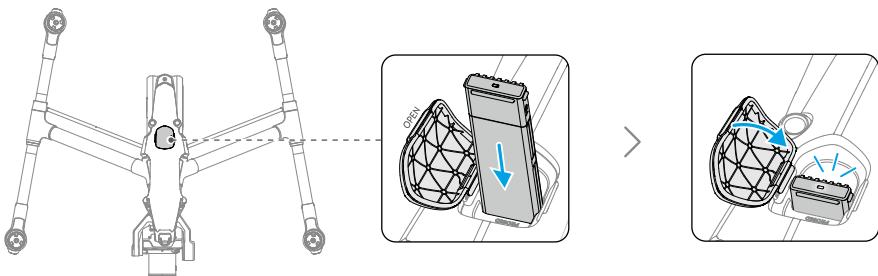
4. 機体の保護カバーを取り外し、ジンバルカメラを機体に取り付けます。



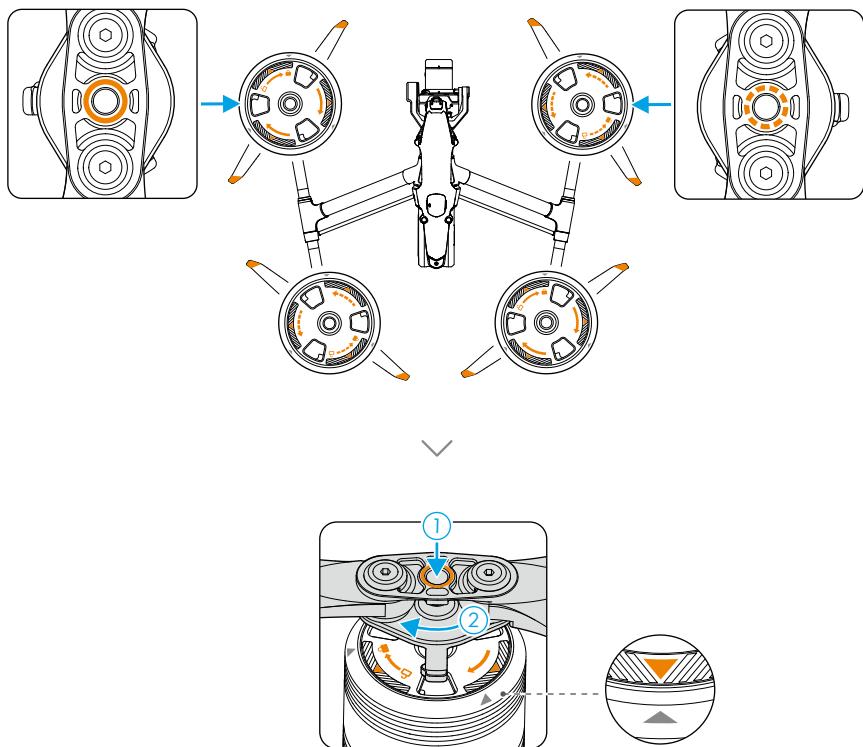
- 💡 • ジンバルの取り付け／取り外し時は、ジンバルをしっかりと持つようにしてください。
 • 取り付け時には、機体のジンバルコネクターが正しい位置にあることを必ず確認してください。正しい位置がない場合、ジンバルカメラを取り付けることができません。
 • ジンバルカメラを取り外すには、機体のジンバルカメラ取り外しボタンを押し込み、ジンバルカメラを回転して取り外します。

- ⚠️ • 許可なく、ジンバルを分解しないでください。
 • 衝突や衝撃によりジンバルの精密性が損なわれるおそれがあります。損傷があると、ジンバルが異常な動きをすることがあります。ジンバルを損傷から必ず保護してください。
 • ジンバルダンパー、ジンバルと機体間のコネクターは、繊細です。損傷しないように保管してください。必要に応じて、DJI サポートまたはDJIの正規代理店に連絡して、サポートを受けてください。ジンバルダンパーの交換方法の詳細については、メンテナスマニュアルをお読みください。

5. DJI PROSSDを機体に挿入します。DJI PROSSDのインジケーターが点灯すると、正しく挿入されていることを示します。



6. プロペラとモーターの取り付けマークを合わせた後、4つのプロペラを各モーターに挿入し、押しながら回転させてロックします。



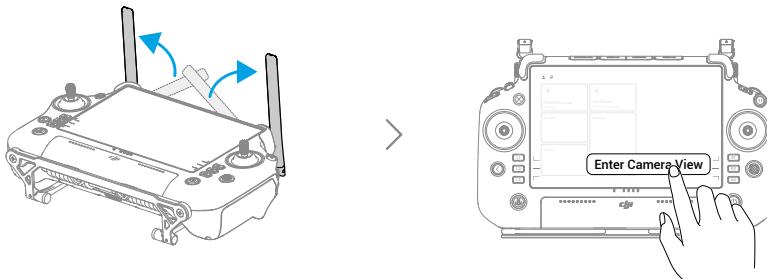
- 💡 • クイックリリース式プロペラアダプターを回転させて所定の位置に取り付け、プロペラアダプターがモーターシャフトの上部で跳ね返ることを確認します。
- プロペラを取り外す前に、まずプロペラアダプターを押し下げてください。
- ⚠️ • プロペラを点検したり、取り付け、または取り外したりするときは、プロペラの鋭い先端に注意してください。

送信機の準備

送信機をコンボの一部として購入した場合は、送信機がすでに機体にリンクされています。

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

電源オフ時、電源ボタンを押すと、バッテリー残量を確認できます。



機体のアクティベーション

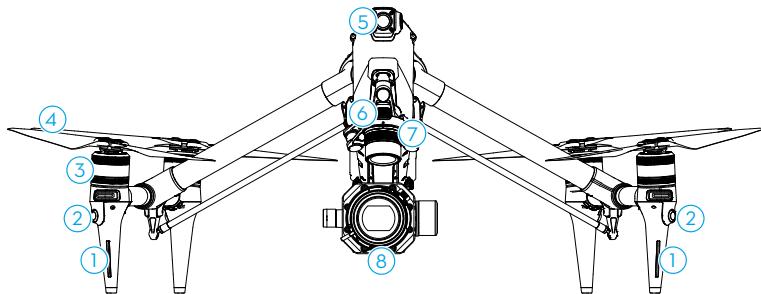
初めて使用する前に、機体をアクティベーションする必要があります。機体と送信機の電源を入れた後、DJI Pilot 2を使用して画面上の指示に従い、機体をアクティベーションします。アクティベーションにはインターネット接続が必要です。

ファームウェア更新

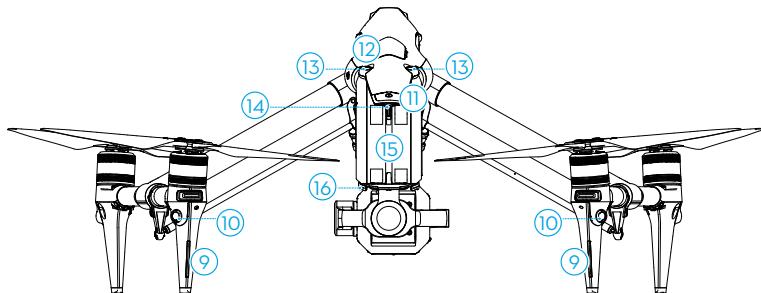
新しいファームウェアが使用可能になると、DJI Pilot 2にプロンプトが表示されます。最高のユーザー体験を提供するために、プロンプトが表示されたら、ファームウェアを更新することをお勧めします。

概要

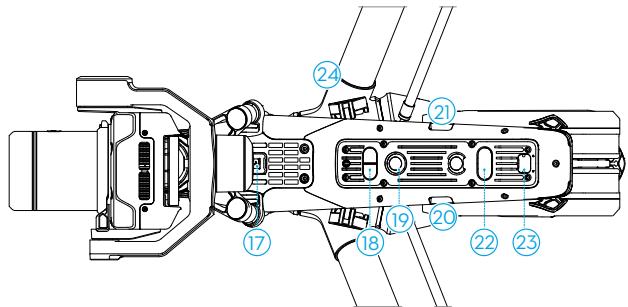
機体



- | | |
|-------------------|------------------------|
| 1. フロントLEDインジケーター | 5. FPVカメラ |
| 2. 全水平方向ビジョンシステム | 6. ジンバル取り外しボタン |
| 3. モーター | 7. ジンバルカメラ クイックリリースポート |
| 4. プロペラ | 8. ジンバルカメラ |



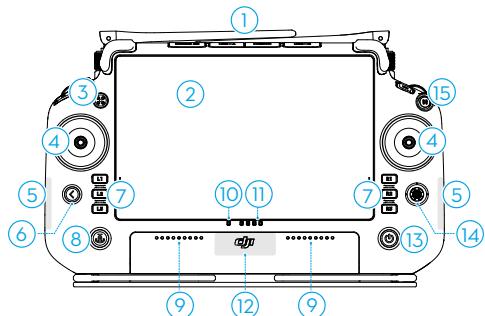
- | | |
|---------------------|-------------------|
| 9. リアLEDインジケーター | 13. 上方ビジョンシステム |
| 10. 全水平方向ビジョンシステム | 14. Y字型LEDインジケーター |
| 11. 機体電源ボタン/インジケーター | 15. インテリジェントバッテリー |
| 12. DJI PRO SSDスロット | 16. バッテリー取り外しボタン |



17. USB-C 拡張ポート
 18. 下方赤外線検知システム
 19. 下方ビジョンシステム
 20. USB-Cポート

21. タイムコード入力ポート
 22. 補助ライト
 23. 拡張ポート
 24. 変形機構

送信機



1. 外部RCアンテナ

送信機と機体間で、制御信号と映像信号を無線で送信します。

2. タッチ画面

システムビューやアプリビューを表示し、最大10ポイントまでのマルチタッチ対応です。使用前に、常にタッチ画面が清潔で、完全に乾いているようにしてください。汚れていたり濡れていれば、表示やタッチ効果に影響を及ぼす可能性があります。

3. 機体制御ボタン

機体制御ボタンは、機体の制御を取得したり、機体の制御状態を表示したりするために使用します。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。

4. 操作スティック

DJI Pilot 2で、操作スティックモードを設定できます。

5. 内部Wi-Fiアンテナ

使用中は、内部Wi-Fiアンテナを遮らないでください。信号に影響を及ぼす恐れがあります。

6. 戻る／機能ボタン

1回押すと前の画面に戻ります。2回押すとホーム画面に戻ります。戻るボタンと他のボタンを組み合わせて同時に押すことで、頻繁に使用する機能を簡単に利用できます（ボタンの組合せ機能）。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。

7. L1/L2/L3/R1/R2/R3ボタン

DJI Pilot 2のカメラビューに移動すると、これらのボタンの具体的な機能が表示されます。

8. Return-to-Home (RTH) ボタン

長押しすると、RTHを起動します。再度押すと、RTHはキャンセルされます。

9. マイク

使用中、マイクを塞がないでください。

10. ステータスLED

送信機の状態を示します。詳細については、「送信機のLEDとアラート」セクション、またはホーム画面のガイドを参照してください。

11. バッテリー残量LED

送信機の現在のバッテリー残量を表示します。詳細については、「送信機のLEDとアラート」セクションを参照してください。

12. 内部GNSSアンテナ

使用中、内部GNSSアンテナを遮らないでください。測位精度に影響を及ぼす恐れがあります。

13. 電源ボタン

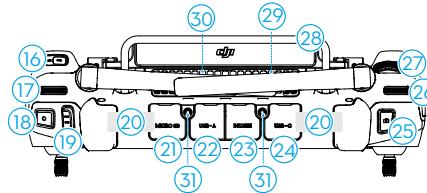
ボタンを1回押すと、現在のバッテリー残量を確認できます。1回押し、次に2秒間長押しすると、送信機の電源をオンまたはオフに切り替えます。送信機の電源が入っているときに、1回押すと、タッチ画面をオンまたはオフに切り替えます。

14. 5Dボタン

デフォルトで設定されている5Dボタンの機能については、DJI Pilot 2で確認できます。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。

15. 飛行一時停止ボタン

ボタンを1回押すと機体にブレーキがかかり、その場でホバリングを行います（GNSSまたはビジョンシステムが使用可能な場合のみ）。



16. C3ボタン

DJI Pilot 2で使用する機能をカスタマイズできます。

17. 左ダイヤル

ジンバルのチルトを制御します。

18. 録画ボタン

1回押すと、録画を開始／停止します。

19. フライトモードスイッチ

様々なフライトモードを切り替えます。Nモード（ノーマル）、Sモード（スポーツ）、Fモード（機能）に切り替えることができます。機能モードはアプリで設定できます。

20. 内部RCアンテナ

機体制御信号と動画無線信号を送受信します。使用中は内部RCアンテナを遮らないでください。信号に影響を及ぼす恐れがあります。

21. microSDカードスロット

microSDカードを挿入します。

22. USB-Aポート

送信機をTB51インテリジェント バッテリー充電ハブに接続して、充電ハブのファームウェアを更新できます。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デバイスを挿入することもできます。

23. HDMIポート

HDMI信号の外部モニターへの出力に使用します。

24. USB-Cポート

充電ハブに接続して送信機の充電に使用します。

25. 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。

26. 右ダイヤル

ジンバルのパンを制御します。

27. スクロールホイール

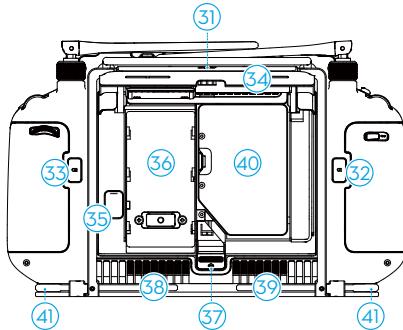
画面上にある専用サイドボタンを押した後、スクロールホイールを回すとカメラパラメーターを調整できます。詳細については、「ジンバルカメラのカメラ操作」セクションをお読みください。DJI Pilot 2で設定できます。

28. ハンドル

29. スピーカー

30. 通気口

放熱に使用します。使用中は通気口を塞がないでください。



31. 取り付け穴（予備）

外部デバイスの取り付けに使用します。

32. C1ボタン

DJI Pilot 2で使用する機能をカスタマイズできます。

33. C2ボタン

DJI Pilot 2で使用する機能をカスタマイズできます。

34. 背面カバー

35. バッテリー取り外しボタン

36. バッテリー収納部

WB37 インテリジェント バッテリー（別売）を挿入します。

37. 背面カバー取り外しボタン

38. アラーム

39. 吸気口

放熱に使用します。使用中は吸気口を塞がないでください。

40. ドングル収納部

ドングルをUSB-Cコネクターに挿入する際に使用します。

41. ウエストサポート

送信機ストラップを接続する際に使用します。

アクセサリーオプション（別売）

DJI DLレンズ

DJI Zenmuse X9-8K Airジンバルカメラには、DJI DLレンズの取り付けに対応するDLマウントが用意されています。取り付けと詳細については、ジンバルカメラの章をお読みください。

DJI PROエコシステム

DJI Inspire 3は、DJI映像トランスマッター、DJI高輝度遠隔モニター、DJI 3ch Follow Focus、DJI Master Wheelsなどの他のDJI製品と併用して、プロ向け映像エコシステムを確立します。詳細については、DJI PROエコシステムの章をお読みください。

機体

この章では、機体の主な機能を紹介します。

機体

機体の特徴

Inspire 3の機体は、主にフライトコントローラーシステム、通信システム、ビジョンシステム、画像処理システム、推進システム、変形機構、電源およびバッテリーシステムで構成されています。本章では、機体のコンポーネントと機能について詳しく説明します。

フライトモード

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。

Nモード（ノーマル）

機体は、GNSSと前方、後方、側方、上方、下方ビジョンシステムおよび赤外線検知システムを利用して、機体自身の位置を測位し、安定化します。GNSS信号が強いときには機体はGNSSを使用して機体自身の位置を測位し、安定化を行います。GNSSが弱く、周囲が十分に明るく、その他の環境条件が十分揃っている場合、機体はビジョンシステムを使用して機体自身の位置を測位し、安定化を行います。GNSS信号が弱く、照度条件やその他の環境条件が不十分な場合、機体は正確にホバリングできず、高度を維持することしかできません。

Sモード（スポーツ）

GNSSと下方ビジョンシステムを利用して、機体は正確にホバリングします。ゲインとExpoの設定を調整すると、機体の最大飛行速度を26 m/sまで上昇させることができます。Sモードでは、4つの水平方向の障害物検知が無効になり、機体はこれらの方の方向の障害物を検知または迂回できなくなります。上方／下方ビジョンシステムは正常に機能し、高精度のホバリング測位を実現します。

Fモード（機能）

DJI Pilot 2では、機能モードをTモード（トライポッド）またはAモード（ATTI）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、飛行速度が制限されます。ATTIモードは、慎重に使用する必要があります。

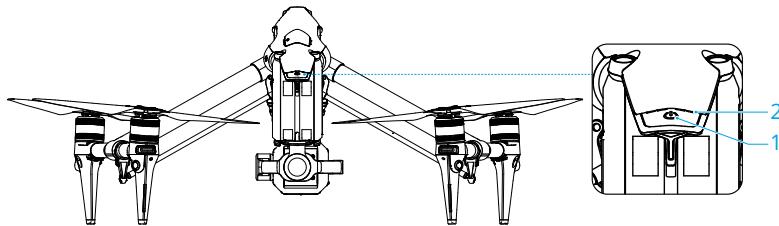
- ⚠️
- ・Sモードでは障害物検知が無効になります。よって、機体は、障害物を検知してブレーキをかける自動回避ができません。Sモードで飛行する場合は、周囲の環境やルート上の障害物に注意してください。
 - ・Sモードで飛行する場合、Nモード（ノーマル）に比べて、機体の飛行速度が大幅に速くなるのでご注意ください。制動距離もそれに応じて著しく増加します。無風環境で飛行する場合、制動距離は最低55 m必要です。
 - ・Sモード時、機体の上昇と下降の制動距離は、無風状態の場合で、少なくとも15 m必要です。

Aモード (ATTIモード)

ATTIモードでは、ビジョンシステムおよび一部のインテリジェント機能を使用できません。このモードでは機体自身の測位や自動ブレーキを使用できません。また、機体が周囲の状況に影響を受けやすく、水平方向に移動する場合があります。送信機を使用して、機体を制御して位置決めを実行してください。慎重に飛行してください。

- ⚠
- 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、NモードからSモードやFモードに切り替えないでください。Nモードから他のモードに切り替える前に、DJI Pilot 2 の「マルチフライトモード」をオンにしてください。
 - GNSS信号の弱いエリアや狭い空間での飛行は避けてください。そのような場所では、機体が強制的にATTIモードになり、潜在的な飛行障害が発生する恐れがあります。できるだけ早く機体を安全な場所に着陸させてください。

機体の電源ボタン／インジケーター



1. 電源ボタン（インテリジェント バッテリー装着後）：

- 電源ボタンを1回押すと、現在の機体バッテリー残量が確認できます。
- 1回押し、次に2秒間長押しすると、機体の電源がオンまたはオフになります。
- 電源ボタンを5回以上押すと、トラベルモードを解除する、もしくはトラベルモードに入ります。

2. インジケーター：現在の機体バッテリー残量または機体の状態を表示します。

放電中、バッテリー残量インジケーターは現在のバッテリー残量を表示します。本書ではインジケーターは以下のように示します。

■：LEDが点灯。 □：LEDが消灯。 ✎：LED点滅。

バッテリー残量

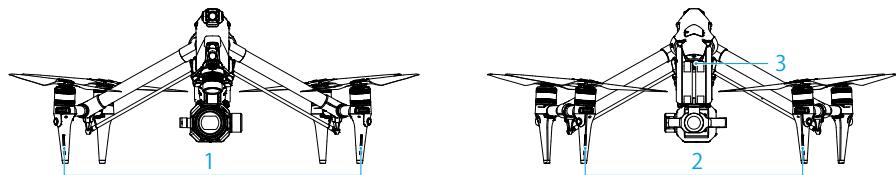
LED1	LED2	LED3	LED4	バッテリー残量
■	■	■	■	88%～100%
■	■	■	✎	75%～87%
■	■	■	□	63%～74%
■	■	✎	□	50%～62%
■	■	□	□	38%～49%
■	✎	□	□	25%～37%
■	□	□	□	13%～24%
✎	□	□	□	0%～12%

機体のステータス

LED1	LED2	LED3	LED4	説明
✎	✎	✎	✎	機体のステータスエラー。送信機に接続し、DJI Pilot 2を起動して、[HMS]（状態管理システム）をタップしてエラーを診断してください。
□	■	✎	□	機体ファームウェアを更新しています。
(□ □ □ ✎)				機体と送信機をリンク中です。

機体インジケーター

機体には、フロントLED、リアLED、Y字型LEDインジケーターがあります。



1. フロントLEDインジケーター

2. リアLEDインジケーター

3. Y字型LEDインジケーター

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、リアLEDはライトコントロールシステムの状態を表示します。機体ステータスインジケーターの詳細については、下表を参照してください。

正常の状態

	赤色と黄色と緑色が交互に点滅	電源がオンになり、自己診断テストを実行中
 x 4	黄色に4回点滅	ウォーミングアップ
	緑色にゆっくり点滅	GNSSが有効
 x 2	緑色に2回点滅を繰り返す	ビジョンシステムが有効
	黄色にゆっくり点滅	GNSSおよびビジョンシステムが無効 (ATTIモードが有効)

警告の状態

	黄色にすばやく点滅	送信機の信号口スト
	赤色にゆっくり点滅	バッテリー残量低下、離陸不可*
	素早い赤色点滅	バッテリー残量極度に低下
	素早く赤色点滅 (CSC実行時)	IMUエラー
 —	赤色点灯	重度のエラー*
	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

* 機体が離陸できず、リアインジケーターが赤色にゆっくりと点滅または点灯している場合、送信機に接続し、DJI Pilot 2を起動して、詳細を確認してください。

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、リアLEDが緑色で点滅します。緑色の点灯はこの機体がUAVであることを示し、赤色の点灯は機体の向きと位置を示します。

Y字型LEDは、機体の後方の方向を示すのに役立ちます。機体の電源を入れると、Y字型LEDが緑色で点灯します。

⚠ • 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。

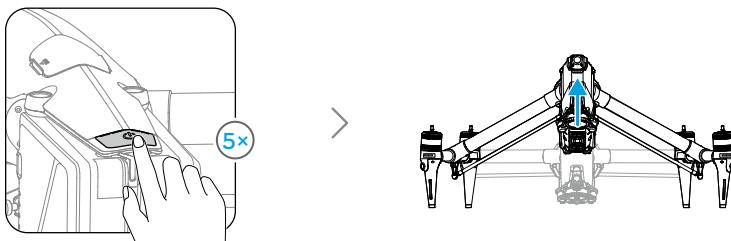
機体ランディングギア

出荷時、機体はトラベルモードになっています。初めて使用する前に、以下の手順に従って着陸モードに変形してください。

トラベルモード切り替え

トラベルモードと着陸モードを切り替える前に、機体を平らな面（テーブルなど）に置いてください。

トラベルモードのロック解除：バッテリーを装着後、電源ボタンを5回以上押すと、機体がトラベルモードから着陸モードに変形し、電源が入ります。

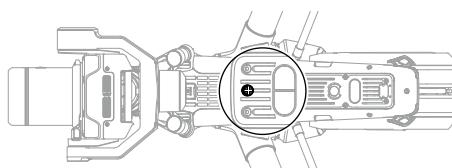


トラベルモードへの移行：機体の電源が入った状態でジンバルカメラを取り外し、電源ボタンを5回以上押すと、機体がトラベルモードになるのを待って、その後、電源が切れます。バッテリーを取り外す前に、バッテリー取り外しボタンを押します。

⚠ • 機体にジンバルカメラを取り付けた状態で電源ボタンを5回以上押した後、ジンバルカメラを取り外すと、機体はトラベルモードになります。ジンバルカメラを取り付けた状態では、機体は着陸モードからトラベルモードに変形できません。

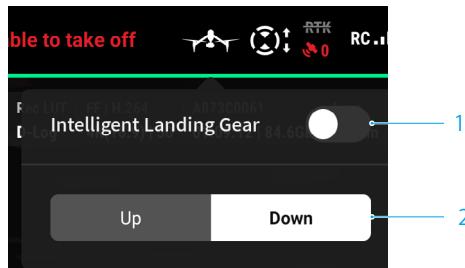
• 機体の変形中は、変形機構に手を触れないでください。

💡 • ランディングギアを手動で調整する必要がある場合は、付属のドライバーの先端部を機体底部の小さな穴に挿入し、サーボギアボックスのギアをゆっくりと回転させます。



インテリジェント ランディングギア

DJI Pilot 2のカメラビューに移動し、をタップしてインテリジェント ランディングギア切り替えを表示します。



1. インテリジェント ランディングギア切り替え：有効にすると、機体は離陸／着陸中にランディングギアを自動的に上げ下げします。無効になっている場合は、カメラビューに移動して *** 、、[ランドギア設定]の順にタップし、[高精度着陸]を有効にして、下方障害物回避をオンにするをお勧めします。着陸時にランディングギアが上がると、ジンバルカメラを保護するためには、機体は上空 1 mで自動的にブレーキをかけます。
2. ランディングギア変形ボタン：飛行中、このボタンをタップするとランディングギアを上げたり下げたりできます。

-  • ランディングギアの上げ下げは、送信機のR1ボタンを押すことでも行えます。詳細については、DJI Pilot 2 アプリの章に書かれてある「ジンバルカメラビューの概要」をお読みください。
- 機体が地面にあるときには、ランディングギアは自動でロックされています。必要に応じて、送信機やアプリを使用してランディングギアの操作を行う前に、アプリのランディングギア設定でロック解除を行ってください。

RTH (Return-to-Home : 帰還)

Return to Home (RTH)により、測位システムが正常に機能しているとき、機体は最後に記録されたホームポイントに戻ります。RTHには3種類あります。スマートRTH、ローバッテリーRTH、フェールセーフRTHです。スマートRTHが開始されるか、機体がローバッテリーRTHに入るか、または飛行中に送信機と機体の間の信号が失われると、機体は自動的にホームポイントに戻り、着陸します。

	GNSS	説明
ホームポイント		デフォルトのホームポイントとして記録されるのは、強いまたはやや強いGNSS信号（白いアイコンで表示）を機体が最初に受信した場所です。ホームポイントは、機体が強いまたはやや強い別のGNSS信号を受信しているときに限り、離陸前に更新できます。信号が弱い場合は、ホームポイントは更新されません。ホームポイントが設定されると、DJI Pilot 2が音声プロンプトで通知します。

- 💡 • ダイナミックホームポイントは、飛行コントロールシステム設定で有効にすることができます。ホームポイントが正常に更新されると、アプリ内のホームポイントアイコンが青色に表示されます。

スマートRTH

十分に強いGNSS信号を受信している場合は、スマートRTHを使用して機体をホームポイントに戻すことができます。DJI Pilot 2でをタップするか送信機のRTHボタンをビープ音が鳴るまで長押しすることで、スマートRTHを起動します。RTHプロセス中、送信機はビープ音を発します。RTHボタンまたは送信機の飛行一時停止ボタンを押すか、DJI Pilot 2のカメラビューで停止アイコンをタップすると、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。

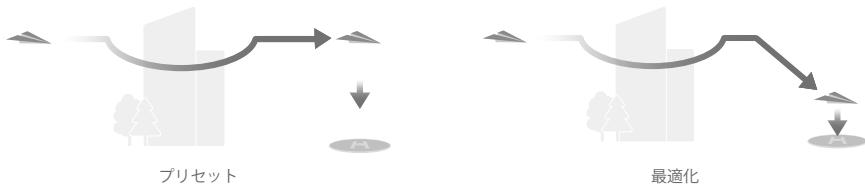
アドバンストRTH

スマートRTH起動時、十分に明るい環境でビジョンシステムに適していると、アドバンストRTHは有効になります。機体は自動的に最適な帰還ルートを計画し、そのルートをDJI Pilot 2アプリで表示し、環境に応じて調整します。

RTH設定

RTH設定はアドバンストRTHで使用可能です。DJI Pilot 2のカメラビューに移動し、、をタップしてから、[Return-to-Home]を[プリセット]または[最適化]に設定します。

1. **プリセット**：RTH開始時に機体がホームポイントから20 m~50 mの距離にある場合、機体はRTH高度まで上昇せず、現在の高度で最適な経路を通して帰還します。RTH開始時に機体がホームポイントから50 mより離れていた場合、機体はRTH経路を計画し障害物を回避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。
機体がホームポイント付近にいる場合は、現在の高度がRTH高度より高ければ機体は前方に飛行しながら下降します。
2. **最適化**：RTH高度の設定に関係なく、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。



アドバンストRTHの手順

1. ホームポイントが記録されます。
2. アドバンストRTHが起動されます。
3. 機体はブレーキをかけて、その場でホバリングします。
 - a. RTH開始時に機体からホームポイントまでの距離が20 m未満の場合、機体は速やかに着陸します。
 - b. RTH開始時に機体がホームポイントから20 m以上離れている場合、機体はRTH設定に応じて最適なルートを計画し、障害物やGEO区域を回避しながらホームポイントまで飛行します。機体の機首（前面）は常に飛行方向と同じ方向を向いています。
4. RTH中、機体はRTH設定、環境、伝送信号に応じて自動で飛行します。
5. 機体はホームポイントに到達すると、着陸してモーターを停止します。

直線RTH

明るさが不十分で、環境がアドバンストRTHに適していない場合、機体は直線RTHに入ります。

直線RTHの手順：

1. ホームポイントが記録されます。
2. 直線RTHが起動します。
3. 機体はブレーキをかけて、その場でホバリングします。
 - a. RTH開始時に機体がホームポイントから50 m以上離れている場合、まず機体は20 mの高さまで上昇してから（現在の高さが20 m以上の場合はこの手順をスキップ）、向きを調整し、事前設定したRTH高度まで上昇し、ホームポイントに向かいます。現在の高度がRTH高度より高い場合、機体は現在の高度でホームポイントに向かいます。
 - b. RTH開始時に機体がホームポイントから20~50 mの距離にある場合、まず機体は20 mの高さまで上昇してから（現在の高さが20 m以上の場合はこの手順をスキップ）、向きを調整し、ホームポイントに向かいます。RTH開始時に現在の高度が5 m未満の場合、機体は5 mまで上昇し、ホームポイントに飛行します。
 - c. RTH開始時に機体からホームポイントまでの距離が20 m未満の場合、機体は速やかに着陸します。
4. 機体はホームポイントに到達すると、着陸してモーターを停止します。

- ⚠️
- アドバンストRTH中、機体は風速や障害物などの環境要因に応じた飛行速度に自動調整します。
 - 機体は木の枝や送電線などの小さく細い物体を回避することはできません。スマートRTHを使用する前に機体を開けた場所で飛行させてください。
 - RTH経路で機体が回避できない送電線や鉄塔が存在する場合には、アドバンストRTHを事前設定し、RTH高度を必ずすべての障害物より高い高度に設定しておいてください。
 - RTH設定をRTH中に変更しても、機体は前回の設定に従ってブレーキをかけて帰還します。
 - RTH時、最大高度が現在の高度よりも低い高度に設定されていた場合、機体は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高度が大きく異なる場合は、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。
 - 離陸時またはRTH中の照度条件や環境がビジョンシステムに適していない場合は、アドバンストRTHは使用できません。
 - アドバンストRTH中に、照度条件と環境がビジョンシステムに適していないために機体が障害物を回避できない場合、機体は直線RTHに入ります。RTHに入る前に、適切なRTH高度を設定しておく必要があります。
 - アドバンストRTH中、送信機信号が正常な場合、ピッチスティックを使用して飛行速度を制御することはできますが、その向きと高度を制御したり、機体を左右に飛行させたりすることはできません。加速すると、より多くの電力を消費します。飛行速度が有効検知速度を超えると、機体は障害物を回避できません。ピッチスティックを下に最後まで倒すと、機体にブレーキがかかり停止し、その場でホバリングし、RTHを終了します。ピッチスティックを離すと、機体を制御することができます。
 - 直線RTH中、送信機信号が正常な場合、送信機を使用して飛行速度と高度を制御することはできますが、機体の向きを制御したり、機体を左右に飛行させたりすることはできません。ピッチスティックを使用して加速させ、飛行速度が有効検知速度を超えたときには、機体は障害物を回避できません。機体が上昇または前方に飛行している場合、操作スティックを反対方向に倒すと、RTHが終了します。倒している操作スティックを離すと、機体を制御できるようになります。機体がRTH中に上昇している時に最大高度に達すると、機体は停止し、現在の高度でホームポイントまで飛行します。
 - 前方に障害物を検知して、機体が上昇している場合に最大高度に達すると、機体はその場でホバリングします。
 - 直線RTH中に、ホームポイントから50 m未満の状況で障害物を検出すると機体にブレーキがかかります。

ローバッテリーRTH

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

バッテリー不足による不必要的危険を回避するために、機体は現在地からホームポイントまで飛行するのに十分なバッテリー残量があるかどうかを自動計算します。バッテリー残量が低下しても、RTH飛行を完了するのに十分な電力がある場合にのみ、DJI Pilot 2に警告プロンプトが表示されます。

10秒カウントダウン後、何も操作しない場合、機体は自動的にホームポイントまで飛行します。送信機のRTHボタンまたは飛行一時停止ボタンを押すと、RTHをキャンセルします。

ローバッテリーRTHのカウントダウンがキャンセルされると、最後のカウントダウンから60秒後、現在のバッテリー残量がスマートRTHのバッテリー残量より低くなると、アプリに10秒間のカウントダウンが表示されます。警告が出た後にRTHをキャンセルすると、インテリジェントバッテリーの残量不足で安全に着陸できず、その結果、機体が墜落したり紛失したりする恐れがあります。

今いる高度から下降するだけのバッテリー残量がある場合は、機体は自動的に着陸を開始します。自動着陸をキャンセルすることはできませんが、送信機を使用して着陸中の機体の水平方向の動きや下降速度を操作できます。バッテリー残量が十分にある場合は、スロットルスティックを使用して、機体を最大1 m/sの速度で上昇させることができます。

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



バッテリー残量 警告	説明	飛行
ローバッテリー RTH	現在のバッテリー残量は、機体がホームポイントまで安全に飛行する量しか残っていません。	<p>RTHを選択すると、機体は自動的にホームポイントまで飛行し、着陸保護機能が発動します。ユーザーは機体の制御を取り戻し、RTH中に手動で着陸させることができます。</p> <p>⚠️ RTHを使用しないことを選択した場合は、警告は二度と表示されません。慎重に判断して、飛行の安全性を確保してください。</p>

自動着陸	現在のバッテリー残量は、機体が現在の高度から下降できる量しか残っていません。	機体は自動着陸し、着陸保護機能が有効になります。
推定飛行可能残時間	現在のバッテリー残量をもとに推定される、機体の飛行可能残時間。	/
ローバッテリー残量警告	カメラビューで、  の順にタップして、ローバッテリー残量のしきい値を設定します。*	送信機から長いビープ音が鳴ります。ユーザーは引き続き機体を制御できます。
重度のローバッテリー残量警告	カメラビューで、  の順にタップして、重度のローバッテリー残量のしきい値を設定します。*	送信機から短いビープ音が鳴ります。ユーザーは引き続き機体を制御できます。機体の飛行を続けることは危険です。直ちに着陸してください。

* このしきい値は、ローバッテリーRTHまたは自動着陸のしきい値とは異なります。

⚠ • バッテリー残量インジケーターのカラーゲージと推定飛行可能残時間は、機体の現在の位置とステータスに基づき自動的に調節されます。

フェールセーフRTH

送信機信号がロストした際に機体が実行するアクションは、DJI Pilot 2で[RTH]、[着陸]、[ホバリング]の中から設定できます。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る場合、送信機信号、またはコマンド&制御リンクがロストした時間が6秒を超えると、フェールセーフRTHが自動的に起動します。

十分に明るく、ビジョンシステムが正常に機能している場合、送信機信号がロストする前に、機体によって生成されたRTH経路がDJI Pilot 2に表示され、RTH設定に応じたアドバンストRTHを使用して帰還します。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アプリは、状況に応じてRTH経路を更新します。

明るさが不十分でビジョンシステムが使用可能でない場合、機体はオリジナルルートRTHに入ります。

オリジナルルートRTHの手順：

1. オリジナルルートRTHが起動されます。
2. 機体はブレーキをかけて、その場でホバリングします。
 - a. 機体がホームポイントから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戻るように飛行し、その後直線RTHに移行します。
 - b. 機体がホームポイントから20~50 mの距離にある場合、機体は直線RTHに入ります。
 - c. RTH開始時に機体からホームポイントまでの距離が20 m未満の場合、機体は速やかに着陸します。

3. 機体はホームポイントに到達すると、着陸してモーターを停止します。

RTH中に送信機信号が回復したとしても、機体は直線RTHに入るか直線RTHを継続して実行します。

- ⚠ • GNSS信号が弱いまたは利用不可の場合、機体は正常にホームポイントに戻れませんことがあります。フェールセーフRTHに入った後に、GNSS信号が弱くなったり、または利用不可になった場合、機体はATTIモードに入ることがあります。機体は着陸する前に、しばらくの間その場でホバリングします。
- 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、RTH高度を設定します。デフォルトのRTH高度は100 mです。
- ビジョンシステムが使用できない場合、フェールセーフRTH中、機体は障害物を回避することができません。
- GEO区域はRTHに影響を及ぼす恐れがあります。GEO区域付近での飛行は避けてください。
- 風速が強すぎると、機体はホームポイントに戻ることができない場合があります。慎重に飛行してください。
- RTH中は、小さく細い物体（木の枝や送電線など）や、透明な物体（水やガラスなど）に注意してください。緊急時はRTHを終了し、機体を手動で操作してください。
- 一部の環境では、ビジョンシステムが機能していても、RTHを使用できない場合があります。そのような場合、機体はRTHを終了します。

着陸保護

送信機またはアプリを使用してRTHまたは自動着陸を起動すると、着陸保護機能がスマートRTH中に有効になります。機体が着陸を開始すると、着陸保護が有効になります。

1. 着陸保護中、地面が着陸に適していると機体が判断すると、慎重に着陸します。
2. 地面が着陸に適していないと判断された場合には、機体はその場でホバリングして、パイロットの確認を待ちます。
3. 着陸保護機能が作動しない場合、機体は地上1 mまで下降すると、DJI Pilot 2が着陸プロンプトを表示します。[確認]をタップするか、1秒間スロットルスティックを完全に下に倒すと、機体が着陸します。

- ⚠ • 以下のような状況では、着陸保護は機能しません。
- a. 下方ビジョンシステムが無効になっている場合。
 - b. 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（操作スティックを使用していない場合、着陸保護機能が再度有効になります）。
 - c. 測位システムが適切に機能していない場合（測位ドリフトエラーなど）。
 - d. 下方ビジョンシステムのキャリブレーションが必要な場合。明るさが不十分でビジョンシステムが動作しない場合。
 - e. 有効な観測データを取得できず、地面の状態を検出できない場合、機体は地上1 mまで降下し、ユーザーからの着陸確認を待ってホバリングします。

高精度着陸

機体はRTH中に、機体の下の地形の特徴を自動的にスキャンして照合します。現在の地形がホームポイントの地形と合致したときに、機体は着陸します。地形が合致しなかった場合、DJI Pilot 2にプロンプトが表示されます。

- ⚠
- ・高精度着陸中、着陸保護は有効化されます。
 - ・高精度着陸の性能は、以下の条件に左右されます。
 - 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。そうしなかった場合、機体にホームポイントの地形特徴の記録が存在しないことになります。
 - 離陸中、水平方向へ移動する前に、機体は少なくとも7 m上昇しておく必要があります。
 - 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。
 - ・高精度着陸中は、以下の操作を行うことができます。
 - スロットルスティックを下に倒して着陸を加速する。
 - 操作スティックをスロットル方向以外の任意の方向に動かして、高精度着陸を停止する。操作スティックから指を離すと、機体は垂直に降下し、着陸保護が有効になります。

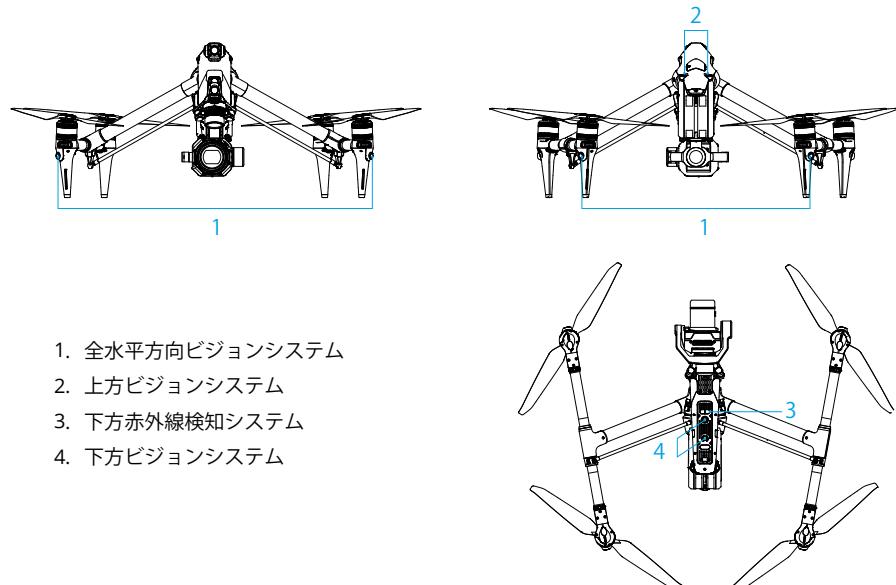
ビジョンシステムおよび赤外線検知システム

機体には、赤外線検知システムと全水平方向（前方／後方／側方）／上方／下方ビジョンシステムの両方が搭載されています。

上方／下方ビジョンシステムは2台のカメラで構成され、全水平方向（前方／後方／側方）ビジョンシステムは合計4台のカメラで構成されています。

赤外線検知システムは、2つの赤外線モジュールで構成されています。下方ビジョンシステムおよび赤外線検知システムは、機体が現在位置を維持し、より正確にホバリングして、GNSSを利用できない屋内やその他の環境下で飛行できるようにします。

さらに、機体の下側にある底部補助ライトは、低照度条件での下方ビジョンシステムの可視性を向上させます。



検知範囲

前方ビジョンシステム

高精度測定範囲：1.5～48 m

有効検知速度： ≤ 15 m/s

FOV：90°（水平、ランディングギアが上がった状態）

72°（水平、ランディングギアが下がった状態）、103°（垂直）

後方ビジョンシステム

高精度測定範囲：1.5～48 m

有効検知速度： ≤ 15 m/s

FOV：90°（水平方向）、103°（垂直方向）

側方ビジョンシステム

高精度測定範囲：1.5～42 m

有効検知速度： ≤ 15 m/s

FOV：90°（水平方向）、85°（垂直方向）

上方ビジョンシステム

高精度測定範囲：0.2～13 m

有効検知速度： ≤ 6 m/s

FOV：100°（前方／後方）、90°（左方／右方）

下方ビジョンシステム

高精度測定範囲：0.3～18 m

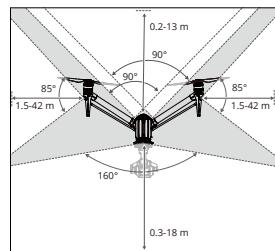
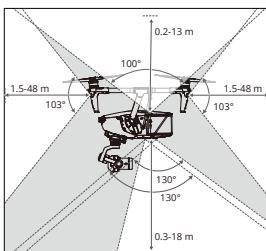
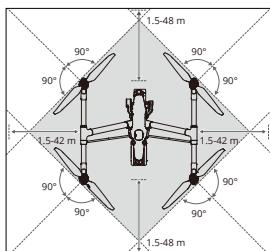
高精度測定範囲：0.5～30 m

有効検知速度： ≤ 6 m/s

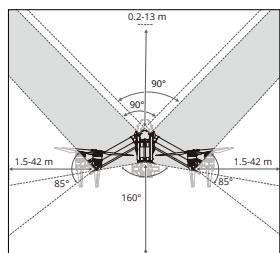
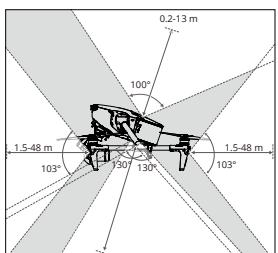
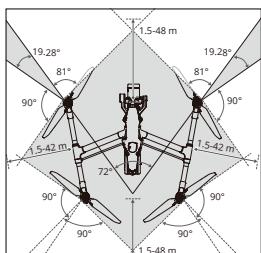
FOV（ビジョン障害物回避の場合）：130°（前方／後方）、160°（左右）

FOV（ビジョンポジショニングまたは地面検出の場合）：90°（前方／後方）70°（左右）

ランディングギアが上がった状態



ランディングギアが下がった状態



- ⚠ • ランディングギアが上がった状態では、全水平方向障害物検知を使用できます。ランディングギアが下がっている場合、機体の前方左と前方右に20°のセンサー死角が2つあり、障害物検知に影響を及ぼす恐れがあります。上の図を参照してください。慎重に飛行してください。
- 灰色の領域は、機体が障害物を検出できないビジョンシステムの死角です。慎重に飛行してください。
- 様々なジンバルの回転とレンズの長さにより、下方ビジョンシステムのFOVが変化し、それに応じて下方ビジョンシステムの死角が変化します。慎重に飛行してください。
- 下方障害物検知システムが無効になっている場合、降下中に障害物(地面を含みます)に遭遇しても、機体は速度を下げることができません。慎重に飛行してください。

ビジョンシステムの使用

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

機体がNモードまたはTモードで、DJI Pilot 2により障害物回避が「ブレーキ」に設定されている場合、全水平方向(前方/後方/側方)および上方ビジョンシステムは機体の電源オン時に自動的に有効化されます。全水平方向(前方/後方/側方)ビジョンシステムおよび上方ビジョンシステムで障害物を検知した時は、機体が能動的にブレーキをかけます。全水平方向(前方/後方/側方)ビジョンシステムおよび上方ビジョンシステムは、明るさが適切で障害物がはっきりと目立つか質感がある場合に最も効果的に動作します。慣性があるため、ユーザーは適切な距離内で機体にブレーキをかける必要があります。

- ⚠ • 飛行環境に注意してください。ビジョンシステムおよび赤外線検知システムは、特定のシナリオでのみ機能し、人による操作と判断に取って代わることはできません。飛行中は、常に周囲の環境とDJI Pilot 2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。
- ランディングギア変形(上げる、もしくは下げる)時、障害物検知は無効です。慎重に飛行してください。
- 機体は、人、動物、車両といった、動きのあるものを避けることができません。慎重に飛行してください。
- 下方ビジョンシステムは、使用可能なGNSSがなく機体が高度0.5~30 mで飛行している場合に最も効果を発揮します。機体の高度が30 mを超える場合は、ビジョンシステムの測位性能が影響を受ける場合があるため、細心の注意が必要です。
- 底部補助ライトはDJI Pilot 2で設定できます。「自動」に設定すると、環境光が非常に弱い場合、自動的に底部補助ライトが有効になります。しかし、その影響でビジョンシステムの性能が最良の状態でなくなる場合があります。GNSS信号が弱い場合は慎重に飛行してください。
- 水面上では、ビジョンシステムが正常に動作しない可能性があります。そのため、着陸時に、機体は、機体下の水面を能動的に回避できない場合があります。常に飛行を制御し続け、周囲の環境に基づいて合理的な判断を下し、下方ビジョンシステムに過度に依存しないようにしてください。

- ・ビジョンシステムは、はっきりとしたパターンの変化がない地表の上空、または明るさが弱すぎたり強すぎたりする環境では、適切に機能しません。ビジョンシステムは、次のような状況では適切に機能しません。
 - a. モノクロ（黒一色、白、赤、緑など）の地表面、またははっきりとした質感のない地表面、構造が繰り返し現れる地表面（同じ色の小さなレンガなど）付近を飛行している場合。
 - b. 強い反射光や反射画像を含む表面（水面、氷面または透明な面など）付近を飛行している場合。
 - c. 動いてる表面や物体（人混み、揺れ動く葦原、低木、草むらなど）付近を飛行している場合。
 - d. 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。
 - e. 非常に暗い（10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。
 - f. 小さい障害物（鉄線、ケーブル、木の枝など）。
 - g. レンズが汚れている（雨滴、指紋などで）。
 - h. 100 m未満の視界の悪い環境（濃霧や雪など）。
- ・ビジョンシステムと赤外線検知システムが備えている障害物回避機能に依存するのではなく、機体を制御する際は注意を払ってください。
- ・障害物回避では、鉄線、ケーブル、木の枝、鏡面などの特定の障害物を検出できません。また、障害物回避には死角になる箇所があります。機体を自視内（VLOS）に保ち、飛行に細心の注意を払ってください。ライブビューを使用して機体を操作し、適宜、手動で障害物を避けてください。
- ・機体が衝突した場合、ビジョンシステムをキャリブレーションするために機体をDJIに発送する必要がある場合があります。ビジョンシステム、赤外線検知システム、およびそれらの観測範囲を遮る場所に物をぶら下げたり、置いたりしないでください。
- ・センサーレンズがきれいで、汚れないことを確認してください。離陸前に必ず以下を確認してください。
 - a. 赤外線検知システムやビジョンシステムのガラスに、ステッカーやその他の障害物がないことを確認します。
 - b. ビジョンシステムおよび赤外線検知システムのガラスに、汚れ、埃、水が付いている場合は、柔らかい布を使用してください。アルコールを含む洗浄剤は使用しないでください。
 - c. 赤外線検知システムおよびビジョンシステムのレンズに傷などがある場合は、DJIサポートにお問い合わせください。
- ・機体の姿勢角が30°を超える場合、または速度が15 m/sを超える場合、赤外線検知システムが正常に障害物を検出できず、機体が安全な距離をもってブレーキをかけられません。
- ・ビジョンシステムおよび赤外線検知システムの死角（灰色部分）に留意してください。機体は、検知範囲外の障害物を検知できません。赤外線センサーの観測範囲は0.1～10 mです。
- ・赤外線検知システムを遮断しないでください。

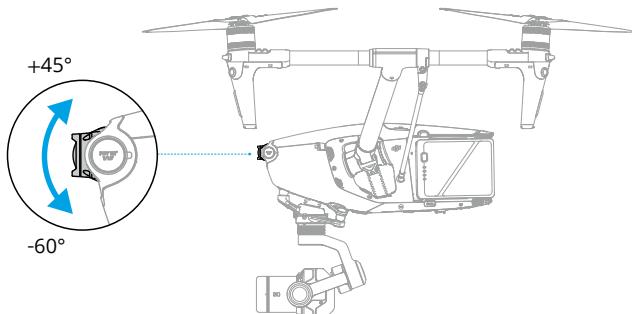
フライトレコーダー

フライトテレメトリー、機体のステータス情報、その他のパラメーターなどの飛行データは、機体の内部データストレージに自動的に保存されます。DJI Assistant 2（Inspireシリーズ）を使用して、データにアクセスできます。DJI Assistant 2の指示に従って、飛行記録をエクスポートしてください。

機体FPVカメラ

DJI Inspire 3の機体は1/1.8インチセンサー搭載FPVカメラを備え、夜間の低照度条件で映像を最適化できます。161°のFOVを使用すると、飛行環境の可視性が高まり、パイロットが安全に飛行できるようになります。

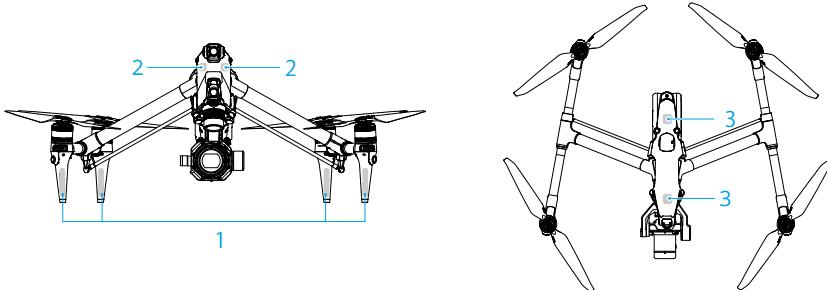
ランディングギアを上げた状態で、機体を水平に飛行させている場合、ジンバルのチルト角の操作可能範囲は-60°～+45°です。ランディングギアを下げたり、機体をチルトさせたりすると、プロペラブレードの角度に影響し、ジンバルのチルトアップやダウンの操作可能範囲が変化します。



機体アンテナ

通信や測位性能へ影響を及ぼすため、使用中にアンテナを覆ったり遮ったりしないでください。

1. 内部O3 Pro映像伝送アンテナ
2. 内部DJI AirSenseアンテナ
3. 内部RTKアンテナ



機体RTK

RTKモジュールの概要

機体に内蔵されたRTKモジュールは、3種類の全地球測位システム（BeiDou、GPS、Galileo）に対応しており、金属製の建造物や高压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 2 高精度GNSSモバイルステーション（別売）またはカスタムネットワークRTKサービスと併用すると、より正確な測位データを取得できます。*

* Matriceシリーズ用のD-RTK 2 高精度GNSSモバイルステーションとD-RTK 2 高精度GNSSモバイルステーションの両方に対応しています。

- 💡 • RTK測位は、高精度な測位を実現するために、良好なGNSS信号のある環境（障害物のない、開けた屋外）で実行する必要があります。RTKソリューションにより、cmレベルの精度に近づくよう補正されます。
- 大気の状況に左右され、RTK測位精度に電離層のちらつきや大きな誤差が発生した場合は補正できません。

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（D-RTK 2 モバイルステーションまたはカスタムネットワークRTK）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 アプリのカメラビューに移動し、...、RTKの順にタップして設定を確認します。使用していない時はRTK機能を無効にしてください。RTK機能を無効せず、差分データがない場合は、機体は離陸できません。

- 💡 • 飛行中、RTK測位の有効化／無効化の操作は可能です。最初にRTKサービスタイプを必ず選択してください。
- 飛行中のRTKサービスタイプの切り替えには対応していません。
- Waypoint Pro使用時にRTK測位機能が有効になっている場合、測位の誤差が生じないよう、同じ飛行ルートタイプに同じRTKサービスタイプを使用する必要があります。
- RTKサービスタイプがD-RTK 2 モバイルステーションの場合、基地局の位置精度がcmレベルまであることを確認し、D-RTK 2モバイルステーションの位置座標を設定します。

DJI D-RTK 2 モバイルステーション

1. D-RTK 2 モバイルステーションの設定や機体とステーションのリンクについては、D-RTK 2 高精度 GNSSモバイルステーションのユーザーガイド (<https://www.dji.com/inspire-3/downloads>から入手可能) を参照してください。D-RTK 2 モバイルステーションの電源を入れて、操作モード5に切り替えます。
2. アプリの[RTK設定]で、RTKサービスタイプに[D-RTK 2 モバイルステーション]を選択し、画面の指示に従ってモバイルステーションを接続し、システムが衛星を検索するのを待ちます。RTK設定で、ステータス表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。
3. D-RTK 2 モバイルステーションの通信距離：12 km (NCC/FCC)、6 km (SRRC/CE/MIC)。
4. D-RTK 2 モバイルステーションは、高精度の相対位置情報サービスしか提供できません。高精度の絶対位置情報が必要な場合は、モバイルステーションの絶対位置をキャリブレーションし、モバイルステーションの設置精度を確保する必要があります。

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、送信機がWi-Fiに接続されていることを確認してください。カスタムネットワークRTKは、D-RTK 2 モバイルステーションと置き換えて使用できます。カスタムネットワークRTKアカウントを指定されたNTRIPサーバーに接続し、差分データを送受信します。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。

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 アプリのカメラビューに移動し、…、RTKの順にタップします。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て、[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、ステータス表の機体の測位ステータスに[FIX]と表示され、機体がカスタムネットワーク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。

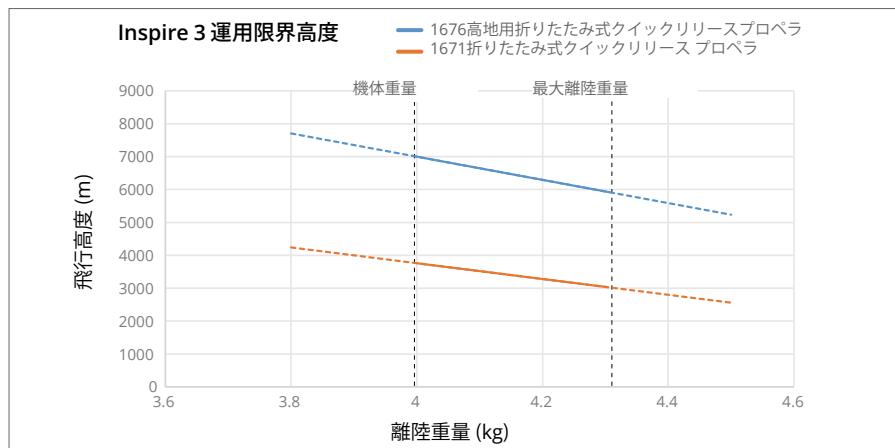
プロペラ

プロペラの取り付けについては、「初めて使用する」のセクションをお読みください。

DJI Inspire 3の機体は、1671折りたたみ式クイックリリース プロペラと1676高地用折りたたみ式クイックリリース プロペラ（別売）の両方に対応しています。* 下図を参照して、機体の重量（ジンバルカメラ、2個のバッテリー、レンズ、PROSSD、プロペラを含む）と予想される最大飛行高度に応じて、適切なプロペラを選択してください。

運用限界高度とは、飛行時の風速が 14 m/s、離着陸時の風速が 12 m/sを超えないことを条件として、機体が通常飛行できる理論上の最大高度のことです。運用限界高度付近を飛行する場合、機体のブレーキおよび加速能力が低下します。海拔3000 mより高い高度で飛行する場合は、高地用折りたたみ式クイックリリース プロペラを使用してください。

* 一部の国や地域では使用できません。



特定のペイロードと、折りたたみ式クイックリリース プロペラまたは高地用折りたたみ式クイックリリース プロペラのいずれかが取り付けられている場合、機体の重量は異なり、推奨される離陸や飛行高度も異なります。以下の一般的なデータは、微風が吹く環境でテストされたものであり、参考値です。

	折りたたみ式クイックリリース プロペラの使用			高地用折りたたみ式クイックリリースプロペラの使用		
離陸重量 (kg)	最小離陸高度 (m)	最大離陸高度 (m)	最大運用限界高度 (m)	最小離陸高度 (m)	最大離陸高度 (m)	最大運用限界高度 (m)
4	0	3200	3700	3000	6500	7000
4.3	0	2500	3000	1900	5400	5900

離陸後の最大飛行高度は国の規制に準じます。

- ⚠ 通常のプロペラと比較して、高地用のプロペラを海拔3000 m未満の高度での飛行に使用した場合、モーター温度が高くなります。これにより、モーター寿命の短縮、さらにはモーターが損傷することがあります。そのため、高地用プロペラは、推奨される高度、または適切な動作条件下でのみ使用してください。
- 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。
 - 必要に応じて追加のプロペラを購入してください。
 - 飛行前に、毎回プロペラとモーターが正しくしっかりと取り付けられ、展開されていることを確認してください。
 - 各飛行前に、すべてのプロペラが良好な状態であることを確認してください。古くなったり、欠けたり、損傷したプロペラは使用しないでください。プロペラを調べる、または交換する前に、機体の電源をオフにしてください。
 - プロペラアダプターのかみ合いの摩耗を定期的に確認してください。プロペラアダプターのかみ合いの摩耗厚さが0.5 mm（元の厚みの約1/4）を超える場合は、使用前にアダプターを交換する必要があります。1ヶ月に1回プロペラを確認することをお勧めします。
 - 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。
 - 周囲温度が約0°Cの場合は、プロペラが凍結しないように各飛行前にプロペラを乾拭きしてください。各飛行前と飛行後に、プロペラに氷が付いていないことを確認してください。飛行前に、プロペラに付いている氷は除去してください。慎重に飛行してください。モーター過負荷の警告プロンプトがアプリに表示された場合は、すぐに機体をRTH（帰還）して着陸させてください。
 - 使用後は、要件に厳密に従ってプロペラを保管してください。プロペラを適切に保管しなかった場合、トロリーケースの損傷またはプロペラの変形を招く恐れがあります。プロペラの保管についての情報は、「トロリーケース」のセクションをお読みください。

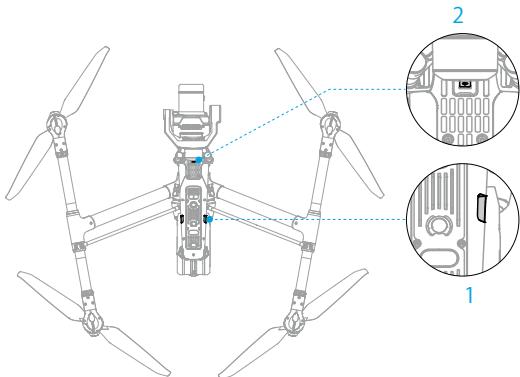
プロペラガード

機体には、プロペラガードを装備させることができます。詳細については、プロペラガード製品情報をお読みください。

プロペラガードが正しく取り付けられ、照度が十分で、ビジョンシステムに適した環境であれば、機体は、離陸時に自動的にプロペラガード検知を実行します。プロペラガードを取り付けると、障害物検知機能は無効になり、RTHの低バッテリー電力が調整されます。

- ⚠
- ・プロペラガードを取り付けた後は、機体は障害物回避機能に対応しません。機体は、飛行性能を維持できなくなったり、耐風性能が低下したりする可能性があります。慎重に飛行してください。
 - ・離陸前には、誤検知や検知漏れを防ぐため、アプリにプロペラガード検知が表示されているかどうかを必ず確認してください。
 - ・誤検知:プロペラガードが取り付けられていないにもかかわらず、アプリにプロペラガード検知のプロンプトが表示された場合、機体の障害物回避機能は無効になり、飛行中に障害物回避機能が使用できなくなります。
 - ・検知漏れ:プロペラガードが取り付けられているにもかかわらず、アプリにプロンプトが表示されない場合、誤ってブレーキがかかったり、RTH中に誤ってホバリングしたり、飛行中にバッテリー残量が低下してホーム帰還ができなくなったりするなどの安全上のリスクが発生する可能性があります。
 - ・プロペラガード検知のプロンプトで異常が示された場合、照度(15ルクス以上)が十分であること、環境が離陸に適していること、ビジョンセンサーの表面が汚れていないこと、4つのプロペラガードが正しく取り付けられていることを確認してください。
-

拡張ポート



1. タイムコード入力ポート
2. USB-C補助ポート

タイムコード入力ポート

3.5 mmのオーディオジャック（別売）を使って、タイムコードシンクロナイザーを使用します。カメラのタイムコードを同期するには、次の手順に従ってください。

1. 送信機と機体の電源を入れます。
2. DJI Pilot 2のカメラビューに移動し、...> **PRO** > [カメラ詳細設定]パネルをタップし、タイムコードの実行モードを[フリー]に、モードを[ジャム同期]に設定します。
3. タイムコードシンクロナイザーとカメラパラメーター（カウントモードとプロジェクトフレームレート）が同じであることを確認します。
4. タイムコードシンクロナイザーを機体下部のタイムコード入力ポートに挿入します。
5. アプリのタイムコードにEXTアイコンが表示されたら、同期が成功しています。

USB-C補助ポート

機体のUSB-C補助ポートとパソコンを接続し、DJI Assistant 2を実行して機体ファームウェアを更新します。接続時は、データケーブルやジンバルカメラの回転を妨げるものがいないようにしてください。特に、ジンバルパンの回転を妨げるものがないか確認してください。

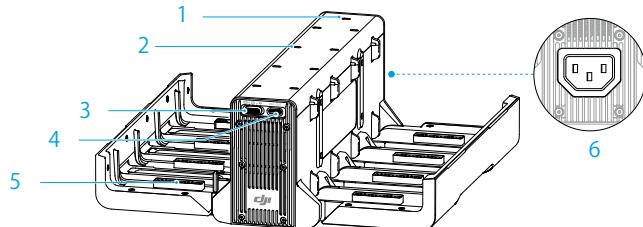
インテリジェント バッテリー充電ハブ

この章では、インテリジェント バッテリ
ー充電ハブの機能を紹介します。

インテリジェント バッテリー充電ハブ

充電ハブの概要

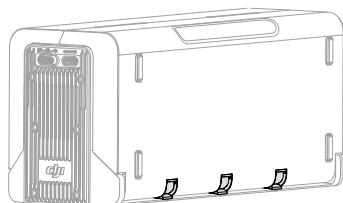
DJI TB51インテリジェント バッテリー充電ハブには、TB51バッテリーポートが8ポート、USB-C充電ポートが1ポートあります。2個のTB51バッテリーと1台のDJI RC Plusを同時に充電できます。



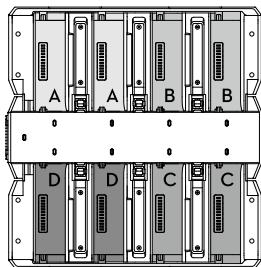
- | | |
|-------------------|-----------------|
| 1. システム ステータスLED | 4. USB-C充電ポート |
| 2. 充電ポート ステータスLED | 5. TB51バッテリーポート |
| 3. 充電モードスイッチ | 6. 電源ポート |

警告

- 充電ハブの内部に液体が入り込まないようにしてください。
- 充電中は充電ハブの通気口を塞がないでください。換気が良い状態で、通気口から放熱できるこことを確認してください。
- 充電ハブは、TB51バッテリーにのみ対応しています。それ以外のいかなるバッテリーモデルと一緒に充電ハブを使用しないでください。
- 本充電ハブを使用する際は、平らで安定した面に置いてください。火災の危険を防ぐために、本機器が適切に絶縁されていることを確認してください。
- 充電ハブのバッテリーポートにある金属端子に触れないようにしてください。金属端子の汚れが目立つ場合は、電源が切れた状態の時に、きれいな乾いた布で拭いてください。
- バッテリーの損傷を防ぐため、バッテリーと充電ハブポートの位置を合わせた後に、慎重にバッテリーを挿入してください。
- 怪我を防ぐために、充電ハブを開く時はカバー接合部から指を離してください。

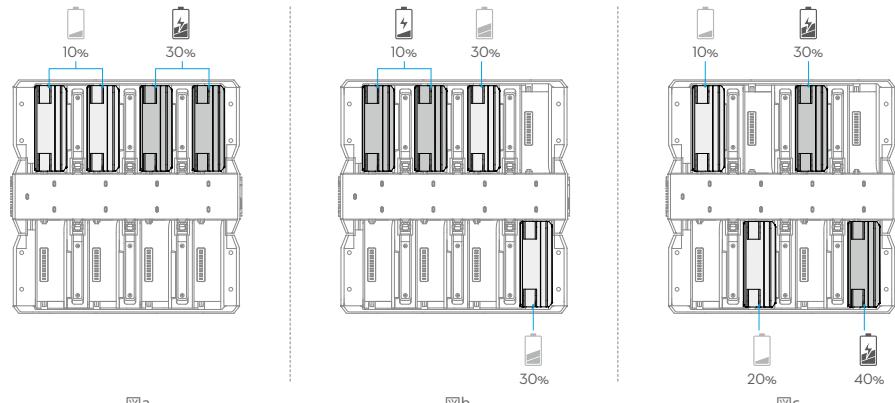


ペアリングしたバッテリーの充電



図のとおり、充電ハブはペアリングされたバッテリーポートでのバッテリー充電を優先的に行います。A、B、C、Dの順で4組あります。

- バッテリーペアが複数ある場合、残量が最も高いペアが最初に充電されます。（図a）
- ペアとなったバッテリーと単体のバッテリーでは、ペアのバッテリーが先に充電されます。（図b）
- ペアとなったバッテリーがない場合は、バッテリー残量の最も多い2個のバッテリーから先に充電されます。（図c）

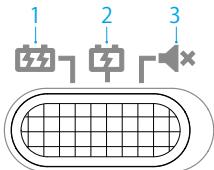


⚡ 最初に充電されるバッテリー。

💡 • ペアとなったバッテリーの残量が同じでない場合、充電ハブは残量の少ないバッテリーから先に充電します。

充電モード

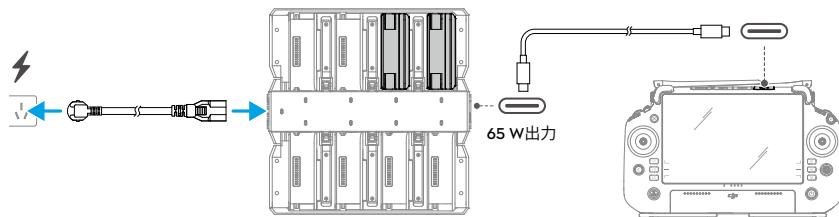
充電モードスイッチを切り替えて、3種類の充電モードから選択します。



1. 高速モード：各バッテリーペアは、90%まで順番に充電され、その後、100%まで一斉に充電されます。1組のバッテリーペアを90%まで充電するのにかかる時間は約35分で、4組のバッテリーペアを100%まで充電するのにかかる時間は約160分です。
2. 標準モード：各バッテリーペアは、順番に100%まで充電されます。1組のバッテリーペアを100%まで充電するのにかかる時間は、約55分です。
3. サイレントモード：各バッテリーペアは、より遅い速度で順番に100%まで充電されます。1組のバッテリーペアを100%まで充電するのにかかる時間は、約80分です。

- 💡 • 通常、サイレントモードは充電時の音が静かになりますが、温度が高い、または通気口が塞がれていた場合は、充電・放熱の要件を満たすためにファンの音は大きいまとまります。

充電ハブの使用



1. 充電ハブを開き、バッテリーを挿入し、スイッチを切り替えて充電モードを選択します。
2. ACケーブルを使用して充電ハブを電源コンセントに接続し、バッテリーを充電します。充電ハブのUSB-CポートをDJI RC Plus送信機に接続し、送信機を充電します。
3. 充電が完了したら充電ハブからバッテリーを取り外し、その後にACケーブルを外します。

- 💡 • バッテリー温度が10°C未満の場合、充電ハブは充電前に自動的に18°Cまでウォームアップします。
- 充電開始時のバッテリー温度が45°Cを超える場合、充電ハブでバッテリーの充電はできません。充電中にバッテリー温度が50°Cを超えると、充電ハブはバッテリーの充電を停止します。

充電ハブ LEDインジケーター

LEDインジケーター	説明
充電ステータス	
 —	緑色点灯
充電完了（高速モード時、バッテリーは90%まで充電され、すべてのLEDが緑色に点灯している場合に、充電完了）	
	緑色点滅
充電中（点滅速度は充電速度を示します）	
 —	黄色点灯
充電待ち	
	黄色点滅
バッテリー ウォーミングアップ/クールダウン中	
 —	赤色点灯
充電ポートエラー*	
	赤色点滅
バッテリー充電ポートを清掃し、バッテリーを再挿入してください。	
システムステータス	
 —	緑色点灯
通常動作中	
	黄色点滅
ファームウェアの更新中	
 —	赤色点灯
システムエラー*	

* 送信機に接続し、DJI Pilot 2を起動して、HMSをタップしてエラーを診断してください。

インテリジェント バッテリー

この章では、インテリジェント バッテリーの機能を紹介します。

インテリジェント バッテリー

はじめに

DJI TB51インテリジェントバッテリーは、高エネルギー密度のバッテリーセルを採用し、高度なバッテリー管理システムを使用し、機体に電力を供給します。インテリジェントバッテリーを充電するには、DJI認定の充電器のみを使用してください。インテリジェントバッテリーのファームウェアは、機体ファームウェアに含まれています。すべてのインテリジェントバッテリーのファームウェア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。

バッテリーの機能

インテリジェントバッテリーには次の機能があります。

1. バッテリー残量表示：バッテリー残量LEDは現在のバッテリー残量を表示します。
2. バッテリー自己放電：バッテリー残量が60%を超えると、バッテリーの自己放電機能が有効になります。バッテリー残量を60%まで放電すると、バッテリー寿命を延ばすことができます。
3. バッテリーセルバランス調整：バッテリー過充電や過放電を防ぐため、バッテリーセルの電圧が自動的に調整されます。
4. 過充電保護：バッテリーが完全に充電されると、充電は自動的に停止します。
5. 温度検知：損傷を防ぐために、バッテリーは、温度が-20°C～45°Cの場合にのみ充電されます。
6. 過電流保護：過電流が検知されるとバッテリーの充電は停止されます。
7. 過放電保護：飛行の安全性を確保し、ユーザーが緊急事態に対処する時間を可能な限り確保できるようにするために、過放電保護が無効化され、連続した出力が可能となります。飛行中はバッテリー残量に注意を払い、アプリにプロンプトが表示されたら、すぐに着陸するか、RTHを実行してください。そうしない場合、バッテリーが危険なレベルまで過放電があります。過放電されたバッテリーを充電すると、火災を引き起こす危険性があります。このような危険を防止するため、過放電したバッテリーはロックされ、充電や使用ができなくなります。バッテリーを使用しない時は、バッテリーの損傷を防ぐため、バッテリー残量が5%未満になると過放電保護が有効になります。
8. 短絡保護：短絡が検知されると、電源が自動的に遮断されます。
9. バッテリーセルの損傷保護：バッテリーセルの損傷が検知されると、アプリに警告プロンプトが表示されます。
10. ハイバネーション モード：バッテリーが使用されない時は、省電力のためハイバネーション モードに入ります。バッテリー残量が過度に低下すると、バッテリーはディープハイバネーション モードに入ります。このときには、バッテリー残量ボタンを押してもバッテリーのLEDは機能しなくなります。バッテリーを充電ハブに挿入して、充電をアクティベーションしてください。
11. 通信：バッテリーの電圧、容量、電流に関する情報は、機体に送信されます。
12. ウォームアップ：周辺温度が低温でもバッテリーが通常どおり機能するようにします。詳細については、「バッテリーのウォームアップ」のセクションを参照してください。

- ⚠ • ご使用の前に、ユーザーマニュアル、安全ガイドライン、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。
- 離陸後、使用可能なバッテリーが1個のみの場合、ただちに機体を着陸させてバッテリーを交換してください。
- DJIが提供するバッテリーを使用してください。他のバッテリーを使用しないでください。
- バッテリーを落下させたり、損傷を与えたりしないでください。バッテリーや充電ハブの上に重量のある物を置かないでください。

バッテリーの使用

ペアリングしたバッテリーの使用

2個のバッテリーをペアとして、いつも一緒に充電および放電すると、飛行性能が最適化され、バッテリー寿命を最大限に延ばすことができます。ペアのバッテリーを挿入して機体の電源を入れた後、各バッテリーの駆動時間に大きな差がある場合はアプリはプロンプトを表示してユーザーに警告します。この場合は、使用前に、同様の性能のペアのバッテリーと交換をお勧めします。

使用前に、2個のバッテリーをバッテリーペアのステッカーでマークすることをお勧めします。推奨ステッカー貼付場所は、以下の図のとおりです。

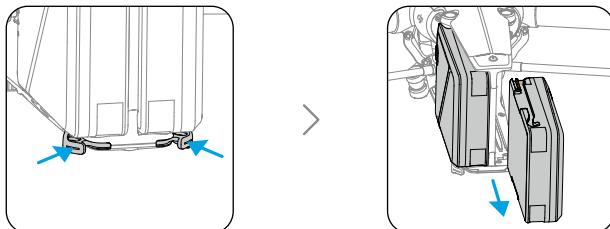


- ⚠️ • 取り付けやバッテリーの使用に影響を及ぼすため、他の場所にステッカーを貼らないでください。

バッテリーの取り付け／取り外し

バッテリーの取り付けについての情報は、「初めてのご使用にあたって」のセクションをお読みください。

使用後は、バッテリー取り外しボタンを押してバッテリーのロックを解除し、バッテリー収納部からバッテリーを取り外します。

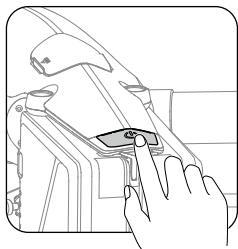


- 💡 • バッテリー端子を手入れする場合は、必ず清潔で乾いた布を使用してください。そうしない場合、接触不良を引き起こし、電力量損失や充電障害を招く可能性があります。

電源のオン／オフとバッテリー残量の確認

バッテリーを取り付けていない状態では、電源を入れたり切ったりできません。

電源のオン／オフ：電源ボタンを1回押し、次に2秒間長押しします。機体の電源がオンになると、インジケーターは現在のバッテリー残量を表示します。機体の電源をオフにすると、インジケーターも消灯します。



電源がオフのときに現在のバッテリー残量を確認するには、バッテリー残量ボタンを押します。電源をオンにした後は、現在のバッテリー残量はアプリのトップバーで確認できます。

放電中、バッテリー残量インジケーターは現在のバッテリー残量を表示します。インジケーターの定義は以下のとおりです。

■ : LEDが点灯。 ○ : LEDが消灯。 ■ : LED点滅。

LED1	LED2	LED3	LED4	バッテリー残量
■	■	■	■	88%～100%
■	■	■	■	75%～87%
■	■	■	○	63%～74%
■	■	■	○	50%～62%
■	■	○	○	38%～49%
■	■	○	○	25%～37%
■	○	○	○	13%～24%
■	○	○	○	0%～12%

💡 • バッテリー残量とバッテリーサイクル回数を定期的に確認してください。バッテリーの定格は200サイクルです。これを超える使用は、推奨していません。

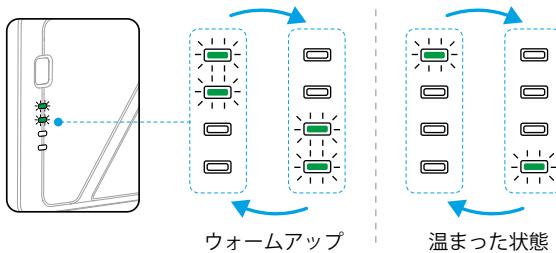
ホットスワップ対応バッテリーの交換

着陸後、バッテリー交換のために機体の電源をオフにする必要はありません。まず、先に一つのバッテリーを交換し、3秒待ってからもう一つのバッテリーを交換します。

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、自己発熱機能が組み込まれています。

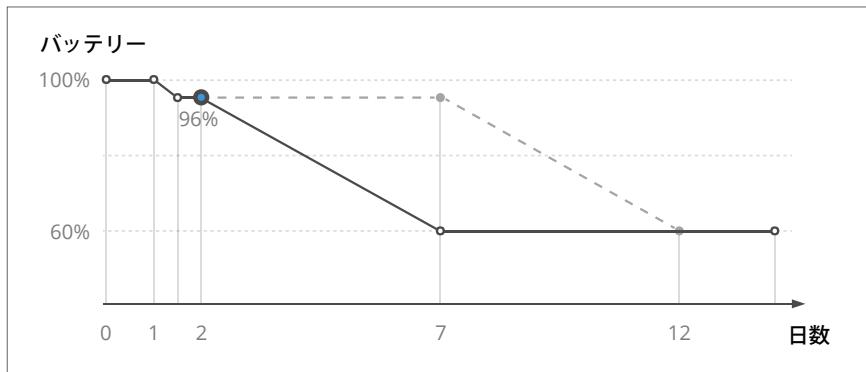
1. バッテリー温度が18°Cを下回る場合、機体にバッテリーを挿入して電源をオンにすると、自己発熱が開始されます。
2. バッテリーが機体に挿入されていない場合は、バッテリー残量ボタンを5秒間押し続けると、自己発熱を開始します。バッテリーは、18~20°Cの温度範囲に約30分間保たれます。バッテリー残量ボタンを5秒間長押しすると、自己発熱を停止します。
3. バッテリーの温度が10°Cを下回る場合、電源がオンになっている充電ハブにバッテリーを挿入すると、充電ハブはバッテリーをウォームアップします。
4. バッテリーがウォームアップされて温まった状態のときは、バッテリー残量LEDは以下のように点滅します。



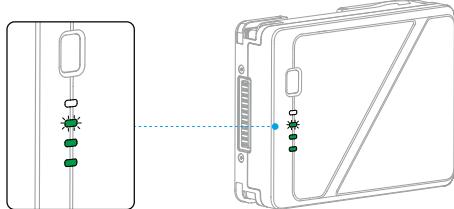
- 💡 • 温度が10°Cを下回るとバッテリーの抵抗が増加し、電圧は著しく減少します。このため、バッテリーの容量と性能が低下します。使用を開始する前に、バッテリーが完全に充電されており、セル電圧が4.4Vであることを確認してください。
- DJI Pilot 2 アプリに重度のローバッテリー残量警告が表示されたときは、ただちに飛行を停止し、適切な場所に機体を着陸させることをお勧めします。自動着陸中も、ユーザーは送信機を使用して機体の向きを制御し、スロットルスティックを倒して機体を上昇させることができます。
- 非常に低温の環境では、ウォームアップ後も、バッテリーが、動作するのに十分な温度にまで温まらない場合があります。そのような場合は、事前にバッテリーを温めておいてください。
- 最適な性能を発揮するようにするには、飛行前にバッテリー温度を18°C以上に保ってください。
- 低温環境では、ウォームアップの時間が長くなることがあります。予熱時間を短縮するため、事前にバッテリーを温めておくことをお勧めします。

バッテリーの保管

- 室温約25°Cの乾いた環境で、バッテリーを他のものと一緒にせずに保管することをお勧めします。機体や充電ハブにバッテリーを挿入した状態で保管しないでください。
- バッテリー残量が60%を超えると、バッテリーの自己放電機能が有効になります。バッテリー残量を60%まで放電することで、バッテリー寿命を延ばせます。バッテリーの自己放電機能を以下に示します。



- 適切なバッテリー残量で保管すれば、バッテリー寿命を延ばすことができます。バッテリー残量60%（バッテリー残量LEDの表示が、2つのLEDが点灯し、1つが点滅）で保管することをお勧めします。



バッテリー残量	最大保管期間 (日)
0%	20
5%	40
10%	60
20%	120
40%	200
60%	280

- 注意: • 最大保管期間を超えると、バッテリーが損傷を受ける可能性があります。損傷したバッテリーは使用しないでください。
- バッテリーは異なる製造バッチのパートである場合や、異なる保管環境である場合により、実際の最大保管期間はわずかに異なります。

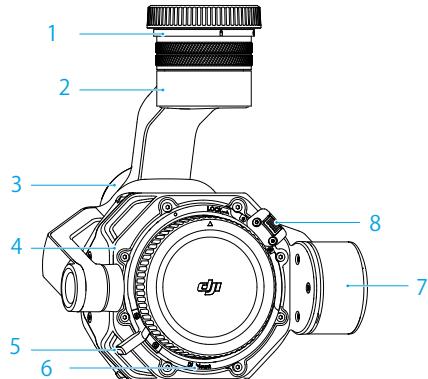
ジンバルカメラ

この章では、ジンバルカメラの機能について紹介します。

ジンバルカメラ

概要

レンズとジンバルの取り付けについての情報は、「初めてのご使用にあたって」のセクションをお読みください。



- | | |
|-----------------------------------------------------|--------------------------------------------|
| 1. ジンバルカメラ クイックリリース ポート
機体に取り付ける前に保護キャップを取り外します。 | 5. レンズロックレバー
レンズキャップを取り外した後に、レンズを装着します。 |
| 2. パン軸モーター
パン軸を制御します。 | 6. レンズマウント
チルト軸を制御します。 |
| 3. ロール軸モーター
ロール軸を制御します。 | 7. チルト軸モーター
チルト軸を制御します。 |
| 4. カメラ | 8. レンズ取り外しボタン |

- 💡 • Zenmuse X9-8K AirのジンバルカメラはDLマウントレンズに対応しています。本書の説明と図では、例としてDJI DLレンズを使用しています。詳細は、DJI DLレンズのユーザーガイドを参照してください。

X9-8K Air ジンバルカメラ

X9-8K Airカメラは、最大8K/75fps ProRes RAWの動画や44MPの写真の撮影に対応しています。カメラは、30fpsを超える動画を320/1600のデュアルネイティブISOでの撮影時には12+ストップのダイナミックレンジに対応し、30fps以下の動画を800/4000のデュアルネイティブISOでの撮影時には14+ストップのダイナミックレンジに対応しています。

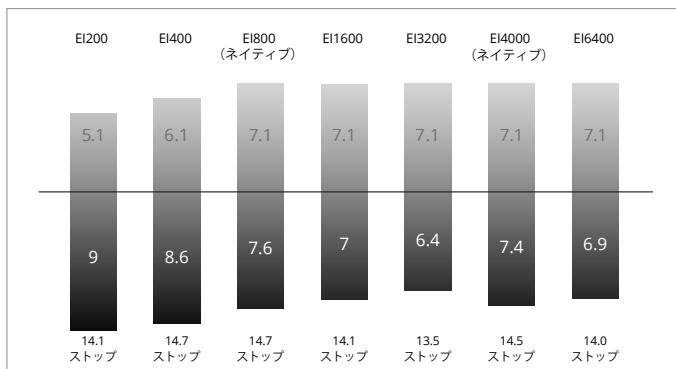
カメラスペック

録画スペック

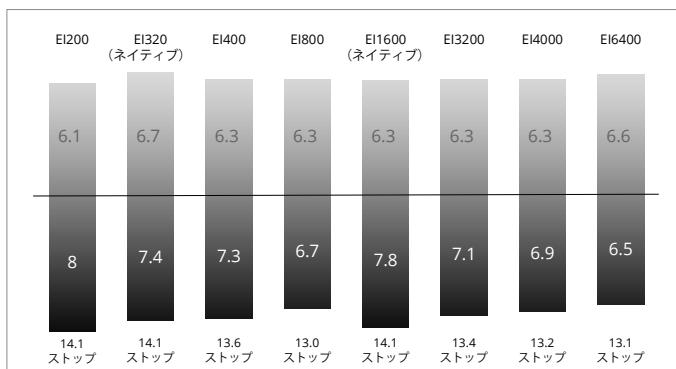
詳細については、「仕様」セクションの 「録画スペック」 を参照してください。

EIグレースケール

8K 30fps以下のフレームレートでの録画時



8K 30fpsを超えるフレームレートでの録画時



イメージセンサーセンサー解像度

CinemaDNG フルサイズ 8.1K 17:9 - 8192×4320
CinemaDNG フルサイズ 8K 16:9 - 7680×4320
CinemaDNG フルサイズ 4.1K 17:9 - 4096×2160
CinemaDNG フルサイズ 4K 16:9 - 3840×2160
CinemaDNG Super 35 mm 5.5K 17:9 - 5568×2952
CinemaDNG Super 35 mm 5.2K 16:9 - 5248×2952
Apple ProRes RAW フルサイズ 8.1K 17:9 - 8192×4320
Apple ProRes RAW フルサイズ 8K 16:9 - 7680×4320
Apple ProRes RAW フルサイズ 8K 2.39:1 - 8192×3424
Apple ProRes RAW フルサイズ 4.1K 17:9 - 4096×2160
Apple ProRes RAW フルサイズ 4K 16:9 - 3840×2160
Apple ProRes RAW Super 35 mm 5.5K 17:9 - 5568×2952
Apple ProRes RAW Super 35 mm 5.2K 16:9 - 5248×2952
Apple ProRes 422HQ フルサイズ 8.1K 17:9 - 8192×4320
Apple ProRes 422HQ フルサイズ 8K 16:9 - 7680×4320
Apple ProRes 422HQ フルサイズ 4.1K 17:9 - 4096×2160
Apple ProRes 422HQ フルサイズ 4K 16:9 - 3840×2160
Apple ProRes 422HQ Super 35 mm 4K 17:9 - 4096×2160
Apple ProRes 422HQ Super 35 mm 4K 16:9 - 3840×2160
H.264 フルサイズ 4.1K 17:9 - 4096×2160
H.264 フルサイズ 4K 16:9 - 3840×2160
H.264 Super 35 mm 4.1K 17:9 - 4096×2160
H.264 Super 35 mm 4K 16:9 - 3840×2160

イメージセンサー サイズ

CinemaDNG フルサイズ 8.1K 17:9 - 36×19 mm
CinemaDNG フルサイズ 8K 16:9 - 33.8×19 mm
CinemaDNG フルサイズ 4.1K 17:9 - 36×19 mm
CinemaDNG フルサイズ 4K 16:9 - 33.8×19 mm
CinemaDNG Super 35 mm 5.5K 17:9 - 24.5×12.98 mm
CinemaDNG Super 35 mm 5.2K 16:9 - 23.1×12.98 mm
Apple ProRes RAW フルサイズ 8.1K 17:9 - 36×19 mm
Apple ProRes RAW フルサイズ 8K 16:9 - 33.8×19 mm
Apple ProRes RAW フルサイズ 8K 2.39:1 - 36×15.06 mm
Apple ProRes RAW フルサイズ 4.1K 17:9 - 36×19 mm
Apple ProRes RAW フルサイズ 4K 16:9 - 33.8×19 mm

Apple ProRes RAW Super 35 mm 5.5K 17:9 - 24.5×12.98 mm
Apple ProRes RAW Super 35 mm 5.2K 16:9 - 23.1×12.98 mm
Apple ProRes 422HQ フルサイズ 8.1K 17:9 - 36×19 mm
Apple ProRes 422HQ フルサイズ 8K 16:9 - 33.8×19 mm
Apple ProRes 422HQ フルサイズ 4.1K 17:9 - 36×19 mm
Apple ProRes 422HQ フルサイズ 4K 16:9 - 33.8×19 mm
Apple ProRes 422HQ Super 35 mm 4K 17:9 - 24.5×12.98 mm
Apple ProRes 422HQ Super 35 mm 4K 16:9 - 23.1×12.98 mm
H.264 フルサイズ 4.1K 17:9 - 36×19 mm
H.264 フルサイズ 4K 16:9 - 33.8×19 mm
H.264 Super 35 mm 4.1K 17:9 - 24.5×12.98 mm
H.264 Super 35 mm 4K 16:9 - 23.1×12.98 mm

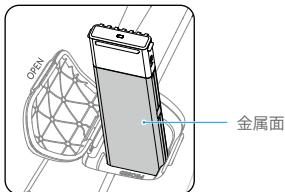
写真および動画の保存

DJI PROSSDの取り付けについての情報は、「初めてのご使用にあたって」のセクションをお読みください。

同梱のDJI PROSSD 1TBは最高レベルの内部収録に対応しており、映像は付属のUSB-C - USB-C高速データケーブルを介して直接パソコンで読み込みます。カードリーダーは必要ありません。

DJI PROSSDの使用上の注意

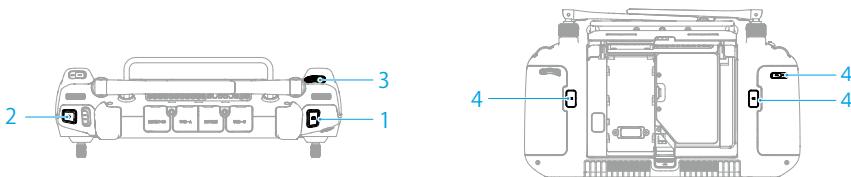
- ・ 録画中の安定性と信頼性を確保するため、DJI Inspire 3はサードパーティ製のSSDに対応していません。
- ・ DJI PROSSDをフォーマットするには、DJI PROSSDを機体に挿入し、アプリでフォーマットしてください。
- ・ 高水準の録画性能を確保するため、サードパーティ製のデバイス（パソコンやiPadなど）を使用してDJI PROSSDにデータを書き込むことはお勧めしません。これらの方法で書き込み操作を行う場合は、使用前に機体を介してフォーマットすることをお勧めします。
- ・ 動画や写真を撮影する前に、DJI PROSSDをフォーマットすることをお勧めします。フォーマットする前に、DJI PROSSDの既存の素材をエクスポートしてください。
- ・ DJI PROSSDを初期化やフォーマットする場合、または録画中の場合、DJI PROSSDを取り外したり、機体の電源をオフにしたりしないでください。
- ・ DJI PROSSDから写真と動画をエクスポートする際は、-10~40°Cの温度範囲で行ってください。
- ・ DJI PROSSDは、-40~80°Cの温度範囲で保管してください。
- ・ DJI PROSSDの容量は1 TBですが、実際の容量は935 GBです。ご注意ください。
- ・ 放熱できるよう、DJI PROSSDの金属面を（ステッカーで）覆わないでください。



カメラの操作

送信機を使用したカメラ制御

以下の送信機のボタンとスクロールホイールを使用してカメラを遠隔で制御します。



1. フォーカス／シャッターボタン

半押しでオートフォーカスが作動し、全押しで写真を撮影します。写真モードはDJI Pilot 2で設定できます。

2. 録画ボタン

1回押すと、録画を開始／停止します。

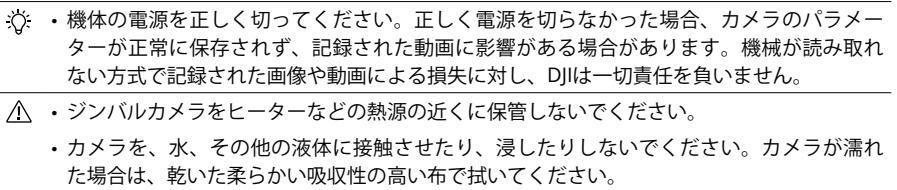
3. スクロールホイール

画面横のボタンで有効にした後、スクロールホイールを回してカメラパラメーターを調整できます。デフォルトでの設定は次のとおりです。

- a. L1ボタンを押してスクロールホイールを有効になると、EV（露光指数）またはISOを調整できます。
 - b. L2ボタンを押してスクロールホイールを有効になると、シャッターを調整できます。
 - c. L2ボタンを押してスクロールホイールを有効になると、絞りを調整できます。

4. C1/C2/C3ボタン (カスタム可能)

DJI Pilot 2のカメラビューに入り、**...** >  をタップして、[ボタンのカスタマイズ]を選択します。カメラを素早く簡単に制御できるよう、C1、C2、C3ボタンの機能を設定します。



DJI Pilot 2を使用したカメラ制御

DJI Pilot 2でカメラを制御する方法については、「DJI Pilot 2アプリ」の章の「ジンバルカメラビュー」のセクションを参照してください。

ジンバル

制御回転範囲

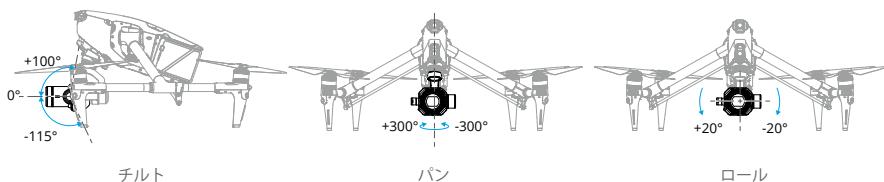
3軸ジンバルは、カメラを安定させ、これにより飛行中でもクリアで安定した静止画や動画を撮影できます。ジンバルのチルト、パン、ロールの範囲について、以下の図を参照してください。

チルト : -115°～+100°（ランディングギアが下がった状態）、-140°～75°（ランディングギアが上がった状態）

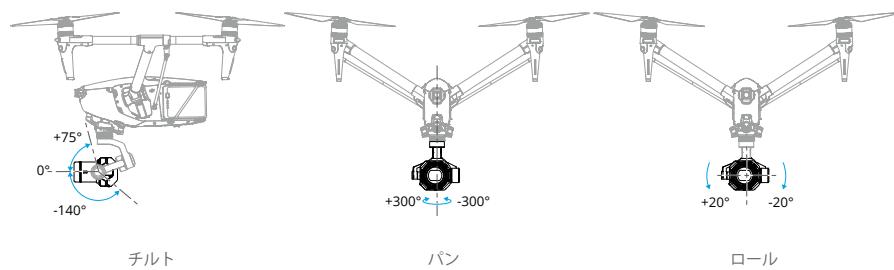
ロール : ±20°

パン : ±300°

ランディングギアが下がった状態での制御回転範囲



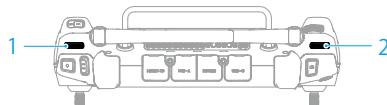
ランディングギアが上がった状態での制御回転範囲



- 💡 • ジンバルのチルトピッチ制限拡張がアプリで無効になっている場合、ジンバルチルトの制御回転範囲は-90°～+30°です。

ジンバル操作

送信機を使用したジンバル制御



1. 左ダイヤル

左ダイヤルは、ジンバルのチルトを制御します。ダイヤルを左に回すと、ジンバルは下方にチルトします。ダイヤルを右に回すと、ジンバルは上方にチルトします。

2. 右ダイヤル

右ダイヤルは、ジンバルのパンを制御します。ダイヤルを左に回すと、ジンバルのパンが左に回転します。ダイヤルを右に回すと、ジンバルのパンが右に回転します。

ジンバルモード

ジンバルは、異なる撮影ニーズに合わせて2つのモードで動作します。

	フォローモード	機体が水平に回転するとき、ジンバルはそれに応じて回転し、ジンバルパンと機体の向きの間の角度は変化しません。
	フリーモード	機体が水平に回転しても、ジンバルの向きは機体の回転をフォローしません。

-  • ジンバルを妨げるものがないか確認してください。機体の電源を入れた状態で、ジンバルを押したり叩いたりしないでください。離陸時にジンバルを保護するために、機体を平らで開けた場所から離陸させてください。

送信機

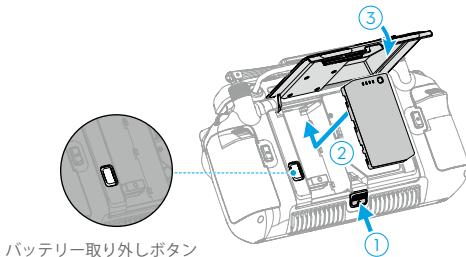
この章では、送信機の機能を紹介します。

送信機

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

WB37インテリジェントバッテリー（別売）は、次の手順で送信機に取り付けることができます。



- リアカバー取り外しボタンを奥まで押すと、リアカバーが開きます。
- WB37バッテリーをバッテリー収納部に挿入し、上へ押し込みます。バッテリーがしっかりと取り付けられると、カチッという音が聞こえます。
- リアカバーを閉じます。

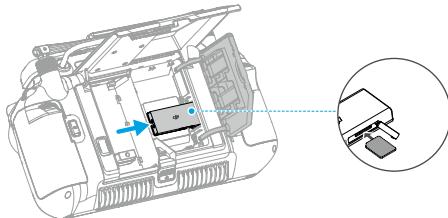
- 💡 • WB37バッテリーを取り外すには、バッテリー取り外しボタンを押した状態でバッテリーを押し下げます。
 • ご使用前に『WB37 インテリジェント バッテリー 安全に関するガイドライン』を参照してください。

WB37 インテリジェントバッテリーの仕様

容量	4920 mAh
電圧	7.6 V
バッテリータイプ	Li-ion
電力量	37.39 Wh
材料	LiCoO ₂

ドングルの取り付け

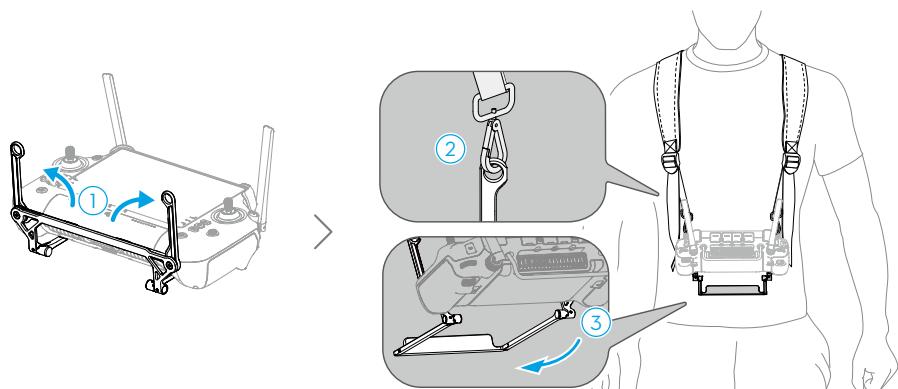
ドングル（別売）は、次の手順で送信機に取り付けることができます。



1. リアカバー取り外しボタンを奥まで押すと、リアカバーが開きます。ねじを外してドングル収納部を開きます。
2. ドングルをUSB-Cコネクターに挿入します。ドングル収納部を閉じます。
3. ドングル収納部をねじで取り付けます。リアカバーを閉じます。

ストラップとウエストサポートの使用

以下の手順に従って、ストラップをウエストサポートに取り付けることができます。

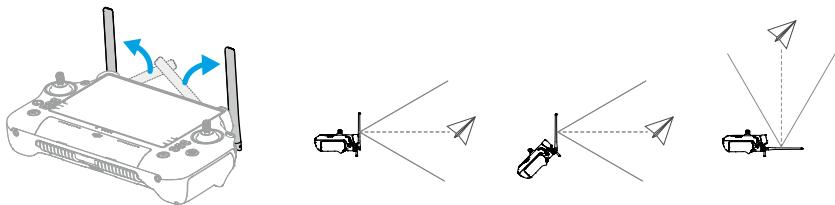


1. 2つのハンドルを展開します。
2. ストラップを装着し、ストラップのフックをハンドルの穴に取り付けます。
3. ウエストサポートを展開します。

💡 • 使用後は、送信機を片手で持ち、ストラップのフックをもう片方の手で外して送信機を取り外し、その後にストラップを体から外してください。

アンテナの調整

アンテナを立てて、角度を調整します。送信機信号の強度は、アンテナの位置に影響を受けます。

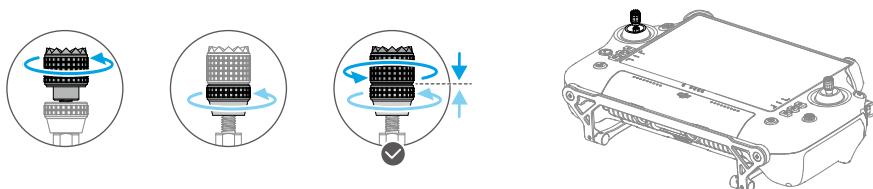


送信機と機体が最適な伝送範囲内に収まるように、外部RCアンテナの方向を調整し、平らな部分が機体に面していることを確認します。

- 開きすぎてアンテナが損傷しないようにしてください。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。損傷したアンテナは送信機の性能を著しく低下させ、また飛行安全性に影響を及ぼす可能性があります。
- 飛行中は、送信機の通信信号の干渉を防ぐため、他の2.4 GHz、5.1 GHz、5.8 GHzの通信機器を同時に同じ周波数帯で使用しないでください（スマートフォンのWi-Fiなど）。飛行中に送信機をWi-Fiに接続する必要がある場合は、アプリのHD設定で信号強度を確認できます。Wi-Fi周波数を最も干渉の強い周波数帯に設定してください。（Wi-Fi周波数を、干渉が最も強くなる可能性が高い2.4 GHz帯に設定することをお勧めします）
- 飛行中、送信信号が弱い場合、DJI Pilot 2にプロンプトが表示されます。アンテナを調整して、機体が最適な伝送範囲内にあるようにしてください。

ステイックの調整

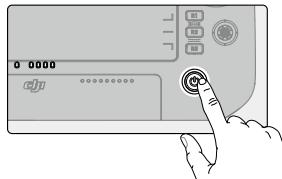
図に示すように、個人の習慣に合わせ、スティックを適切な位置に調整します。



送信機の起動とアクティベーション

電源のオン／オフ

ボタンを1回押し、次に2秒間長押しすると、送信機の電源オン／オフを切り替えられます。



送信機のアクティベーション

 初めて使用する前に、送信機をアクティベーションする必要があります。アクティベーション中は、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。

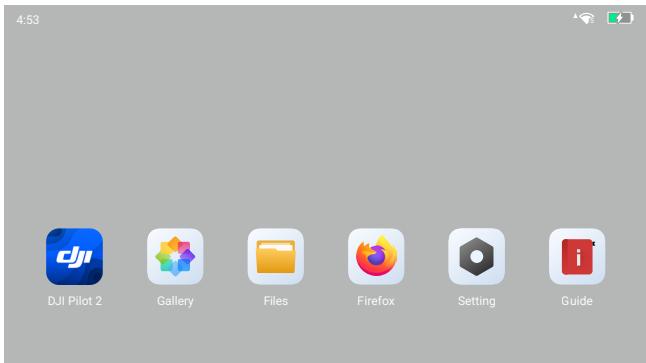
送信機をアクティベーションするには、以下の手順に従ってください。

1. 送信機の電源を入れます。言語オプションを選択し、[次へ]をタップします。利用規約とプライバシーポリシーをよく読み、[同意する]をタップし、次にお住まいの国／地域を選択します。
2. Wi-Fiネットワークに接続してインターネットにアクセスします。次にタイムゾーン、日付、時刻を設定します。
3. DJIアカウントをお持ちの場合は、パスワードを使用してログインします。新規ユーザーの場合は、DJIアカウントを作成してログインします。
4. ログイン後、アクティベーション画面で[アクティベート]をタップします。
5. 画面に、送信機がアクティベーションされたことを示すプロンプトが表示されます。
6. 送信機のアクティベーションを行った後、DJI製品向上プロジェクトに参加するかを選択します。このプロジェクトにご参加いただくと、DJIがユーザーのニーズをより良く理解するのに役立ちます。

-  • アクティベーションに失敗した場合は、インターネット接続を確認してください。インターネットへのアクセスが利用できることを確認して、送信機のアクティベーションを再度行ってください。アクティベーションに何度も失敗する場合は、DJI サポートにお問い合わせください。

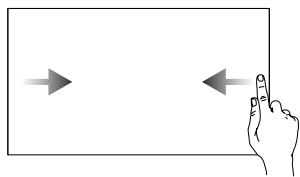
ユーザーインターフェース

ホーム画面

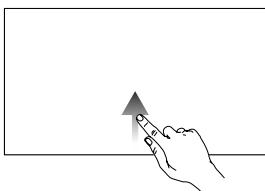


送信機の電源を入れた後、ホーム画面に時刻、Wi-Fi信号、バッテリー残量、アプリが表示されます。

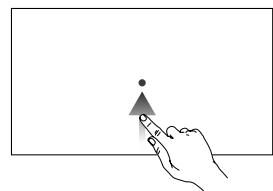
スクリーンジェスチャー



前の画面に戻る：画面の左または右から中央にスワイプします。

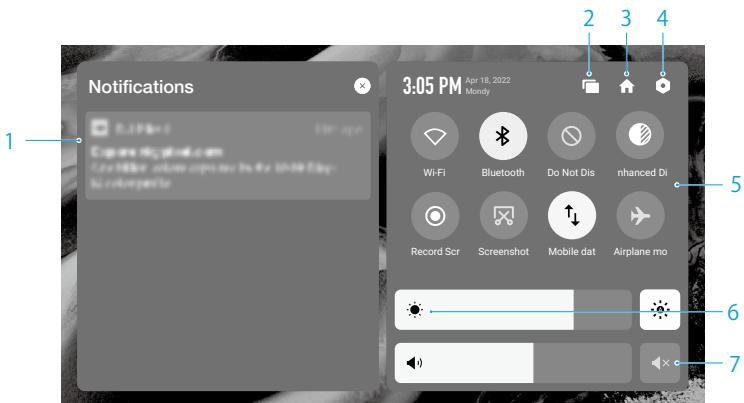


ホーム画面に戻る：画面の下部から上にスワイプします。



最近開いたアプリにアクセスする：画面の下部から上にスワイプして長押しします。

ショートカット設定



1. 通知

システムまたはアプリの通知を表示します。

2. 最近使用したアプリ

■をタップして表示し、最近開いたアプリに切り替えます。

3. ホーム

▶をタップすると、ホーム画面に戻ります。

4. システム設定

●をタップすると、システム設定にアクセスします。

5. ショートカット

◇をタップしてWi-Fiを有効または無効にします。長押しして設定画面に移動し、Wi-Fiネットワークを接続または追加します。

※ タップすると、Bluetoothを有効または無効にします。長押しすると設定画面が開き、近くのBluetoothデバイスと接続できます。

◎ タップすると、[サイレント]モードが有効になります。このモードでは、システムプロンプトが無効になります。

● 画面の強調。有効にすると、画面の明るさが増加して撮影をアシストします。ただし、機体が撮影した元の写真データや動画データは影響を受けません。よって、撮影元のデータと表示された映像では見え方が異なります。

◎ タップすると、画面収録が開始します。

☒ タップすると、スクリーンショットを撮ります。

↑ タップすると、モバイルデータをオンまたはオフにします。長押しすると、モバイルデータの設定やネットワークの接続状態の診断を行えます。

➔ タップすると、機内モードが有効になります。Wi-Fi、Bluetooth、モバイルデータ通信が無効になります。

6. 明るさの調整

バーをスライドして明るさを調整します。●をタップすると、画面の明るさを自動調整します。●をタップする、もしくはバーをスライドすると、手動明るさモードに切り替わります。

7. 音量の調整

バーをスライドすると音量が調整され、◀×をタップするとミュートします。ミュートすると、関連するアラーム音を含む、送信機のすべての音が完全にミュートされます。ミュートをオンにする際は、慎重に行ってください。

映像伝送

1台の送信機を使用（シングル送信機モード）

DJI Inspire 3の機体は、2つ同時にHD動画転送に対応したO3 Pro映像伝送技術を使用しています。FPVカメラの映像伝送解像度は1080p、デフォルトのフレームレートは60fpsです。ジンバルカメラの映像伝送解像度は最大4K、フレームレートは最大30fpsです。解像度が1080pの場合は、最大フレームレートは60fpsになります。

- 💡 • DJI Inspire 3の4K解像度映像伝送は、録画フレームレートが30fps以下の場合のみ有効です。
- 映像伝送の解像度は、自動調整に対応していません。4K解像度の映像伝送は映像伝送ビットレートの影響を大きく受けるため、映像伝送ビットレートが10 Mbps未満の場合は、解像度を手動で1080pに調整することをお勧めします。
- 通信品質が低い時は、FPVカメラの動画転送とジンバルカメラのフレームレートが自動的に調整され、映像が表示される時の画質を向上します。通信品質が向上した後、フレームレートは自動でデフォルトの値に調整されます。
- 飛行安全性を確保するために、通信品質が低い時は、FPVカメラの映像伝送の画質が優先されます。

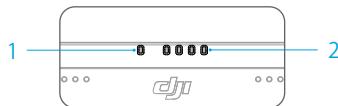
2台の送信機を使用（デュアル送信機モード）

2台の送信機を使用する場合、機体は2台の送信機と機体における通信品質を継続的に自動計算し、映像伝送のビットレートを自動調整して両方の送信機が信号を良好に受信できるようにします。

- 💡 • 2台の送信機を使用する場合の最大伝送距離は、1台の送信機による伝送と比較して20%短縮されます。
- ⚠ • 2台の送信機を使用する場合、両方の送信機のアンテナが機体の方を向き（詳細は「アンテナの調整」のセクションを参照）、送信機と機体の間に障害物がないことを確認してください。この条件を満たさない場合、一方の送信機の信号が弱くなり、その影響でもう一方の送信機の通信品質が損なわれる場合があります。

送信機のLEDとアラート

送信機のLED



1. ステータスLED

ステータスLEDは、送信機、機体、およびそれらの間のリンクのステータスを示します。

点滅パターン	説明
赤色点灯	機体と未接続
赤色点滅	機体のバッテリー残量が低い
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
黄色点滅	送信機のバッテリー残量が低い
水色点滅	操作スティックが中央位置にない

2. 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%

送信機のアラート

エラーや警告がある場合、送信機は振動またはビープ音を2回鳴らします。詳しい情報は、タッチ画面またはDJI Pilot 2で、リアルタイムのプロンプトを確認してください。画面を上から下にスワイプしてショートカット設定を開いてミュートモードをオンにすると、音声によるアラートがすべて無効になります。

ミュートモードでは、RTH中のアラートや送信機または機体のローバッテリーアラートを含む、音声によるプロンプトやアラートがすべて無効になります。慎重に使用してください。

送信機の充電とバッテリー残量の確認

送信機の充電

詳細については、「充電ハブの使用」のセクションをお読みください。送信機の内蔵バッテリーを完全に充電するには約2時間かかります。

- 💡 • 充電するには充電ハブを使用することをお勧めします。それ以外では、DJI 65Wポータブル充電器など、認定されたUSB-C充電器（最大定格出力65 W、最大電圧20 V）を使用することをお勧めします。
 - 3ヶ月に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。
 - WB37バッテリーが送信機に取り付けられている場合、WB37バッテリーは同時に充電されます。
- ⚠ • 内蔵バッテリーをアクティベーションする前に、送信機の電源をオンにすることはできません。
- 最適な充電を行うために、同梱のUSB-C - USB-C高速データケーブルを使用してください。

充電オプション

- A. 送信機の内蔵バッテリーは、充電器または挿入された外部WB37バッテリーで充電できます。充電器で内蔵バッテリーを完全に充電するには、約2時間かかります。外部バッテリーを使用すると、内蔵バッテリーは最大50%充電できます。送信機の電源をオフにした後は、外部バッテリーによる充電はできません。
- B. 残量0%のWB37バッテリーを完全に充電するのにかかる時間：
 - a. 送信機に取り付けられた状態で内蔵バッテリーの残量が0%の場合、内蔵バッテリーを同時に完全充電し、約2時間かかります。
 - b. 送信機に取り付けられた状態で内蔵バッテリーの残量が100%の場合、約1時間10分かかります。

- 💡 • 充電時間は周囲温度によって異なる場合があります。

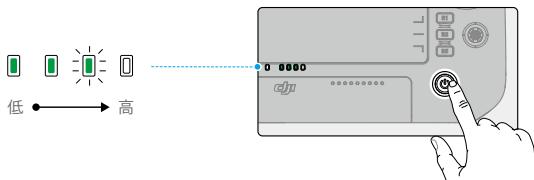
充電メカニズム

- A. 送信機が充電器と外部バッテリーの両方に接続されている場合、送信機は充電器により電力を供給されます。
- B. 送信機に外部バッテリーが取り付けられ、充電器に接続されていない場合、送信機は外部バッテリーにより電力を供給されます。外部バッテリーが消耗すると、送信機は内蔵バッテリーにより電力を供給されます。

バッテリー残量の確認

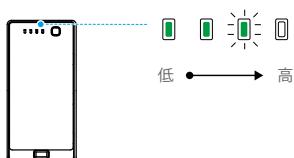
内蔵バッテリー残量の確認

電源ボタンを1回押すと、現在のバッテリー残量を確認します。



外部バッテリー残量の確認

外部バッテリーのボタンを押すと、LEDが外部バッテリーの現在のバッテリー残量を示します。



バッテリー残量LEDは、WB37バッテリーのバッテリー残量を示します。

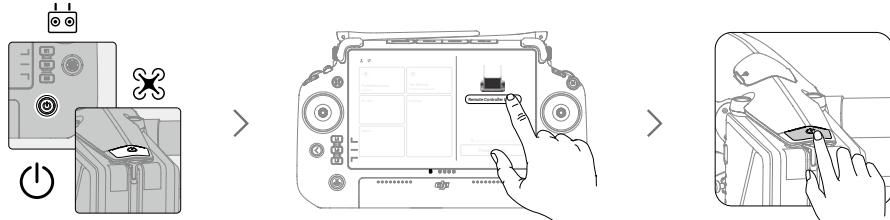
バッテリー残量LED				バッテリー残量
■	■	■	■	88%~100%
■	■	■	■	75%~87%
■	■	■	□	63%~74%
■	■	■	□	50%~62%
■	■	□	□	38%~49%
■	■	□	□	25%~37%
■	□	□	□	13%~24%
■	□	□	□	0%~12%

💡 代わりとして、送信機のホーム画面に移動し、ステータスバーで内蔵バッテリーと外部バッテリーの両方のバッテリー残量を確認する方法もあります。

送信機のリンクと操作スティックモード

送信機のリンク

送信機をコンボの一部として購入した場合は、送信機がすでに機体にリンクされています。送信機と機体がリンクされていない場合は、以下の手順に従って、アクティベーションした後送信機と機体をリンクさせてください。



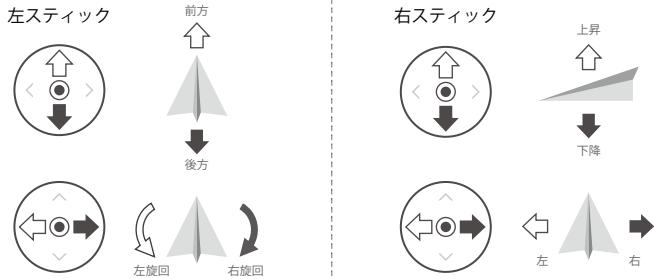
1. 機体と送信機の電源を入れます。
2. DJI Pilot 2を起動し、[送信機をリンク]をタップしてリンクします。リンク中は送信機のステータスLEDが青色に点滅し、送信機からビープ音が鳴ります。
3. 機体の電源ボタンを5秒以上押し続けます。機体の電源インジケーターが点滅してビープ音が2回鳴り、リンクが開始されたことを示します。リンクが成功すると、機体のリアインジケーターが緑色に点滅し、送信機がビープ音を2回鳴らし、送信機のステータスLEDが緑色に点灯します。

 • リンクは、送信機が機体から50 cm以内にある状態で行ってください。

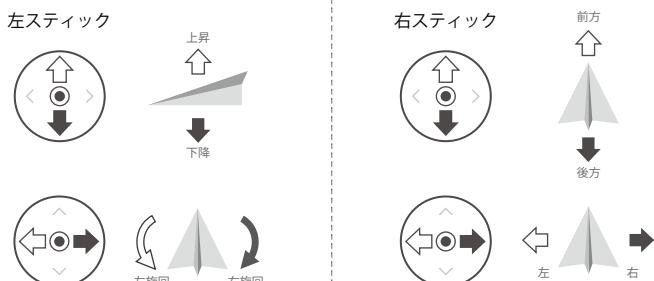
操作スティックモード

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。操作スティックは、デフォルトではモード2に設定されています。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。

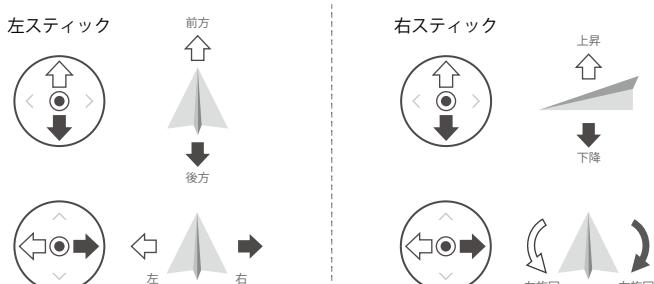
モード1



モード2

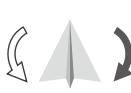


モード3



💡 センターポジション：操作スティックが中心にある状態です。

操作スティックの動き：操作スティックを倒して、中央位置から遠ざけます。

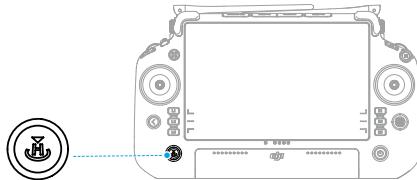
送信機 (モード2)	機体	備考
		左スティックを上下に倒して、機体の高度を変更します。（スロットル）上昇させるにはスティックを上に倒し、下降させるには下に倒します。スティックが中央位置から離れるほど、機体の高度変更速度が速くなります。機体の高度を急激に変えないよう、操作スティックは優しくゆっくりと動かしてください。
		左スティックを左右に動かして、機体の進行方向を制御します。（パン）スティックを左に倒すと機体は反時計回りに回転し、右に倒すと時計回りに回転します。スティックが中央位置から離れるほど、機体の回転速度が速くなります。
		右スティックを上下に倒すと、機体の前後の傾きを変更できます。（ピッチ）スティックを上に倒すと前進し、下に倒すと後進します。スティックが中央位置から離れるほど、飛行速度が上がります。
		右スティックを左右に倒すと、左右の傾きを変更できます。（ロール）左に倒すと左に飛び、右に倒すと右に飛びます。スティックが中央位置から離れるほど、飛行速度が上がります。

- ⚠️
- 送信機が磁気干渉の影響を受けないように、マグネットやスピーカーボックスなどの磁性物質から遠ざけてください。
 - 操作スティックの損傷を防ぐため、送信機の携行時や運搬時はトロリーケースに保管することをお勧めします。

ボタンの概要

RTHボタン

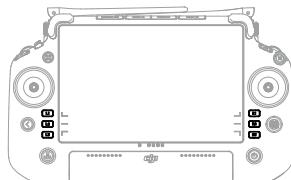
RTHを開始するには、送信機からビープ音が2回鳴るまでRTHボタンを長押しします。機体は、最終更新されたホームポイントまで飛行します。再度このボタンを押すと、RTHをキャンセルし機体を制御できるようになります。



⚠️ • デュアル制御モードでは、機体を制御していない方の送信機のRTHボタンを使用して、RTHを開始またはキャンセルすることはできません。

L1/L2/L3/R1/R2/R3ボタン

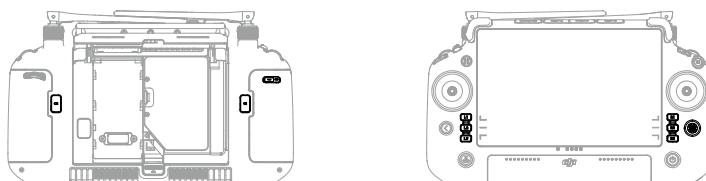
DJI Pilot 2を起動後、L1/L2/L3/R1/R2/R3ボタンの横にそれらのボタンの機能説明が表示されます。•••> [ボタンのカスタマイズ]をタップすると、画面両側にあるボタン説明を非表示にすることができます。



ボタンのカスタマイズと組合せ

カスタムボタン

L1、L2、L3、R1、R2、R3、C1、C2、C3、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、•••> をタップして、これらのボタンの機能を設定できます。



ボタンの組合せ

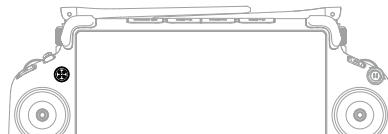
ボタンの組合せを使用して、頻繁に使用する機能を有効化することができます。ボタンの組合せを使用するには、戻るボタンを押しながら、他のボタンを押します。実際の使用では、送信機のホーム画面に移動し、[ガイド]をタップすると、使用可能なすべての組合せボタンをすばやく確認できます。

機体制御ボタン

デュアル送信機モードで使用する場合、機体の制御権を獲得し、機体の制御状態を示すのに機体制御ボタンが使用されます。どちらの送信機によっても、機体制御がロックされていない場合：

- 機体制御ボタンが緑色の場合は、機体制御ボタンを長押しすると、機体制御をロックします。機体制御がロックされると、機体制御ボタンは青色に変わります。
- 機体制御ボタンが白色の場合は、機体制御ボタンを押すと、機体制御をロックします。機体制御がロックされると、機体制御ボタンは青色に変わります。

機体制御のロックを解除するには、機体制御ボタンを再度押します。アプリにロック解除のプロンプトが表示されます。ロック解除すると、他の送信機が機体の制御権を取得しロックできます。



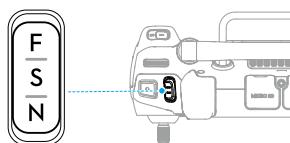
ボタンの色	説明
赤色	送信機は機体にリンクされていません。
緑色点灯	送信機は機体にリンクされていて、機体を制御します。
青色点灯	機体制御がロックされていて、その送信機が機体の制御権を持っています。
白色	送信機は機体にリンクされていますが、機体の制御権はありません。機体制御が他のオペレーターによりロックされている場合、機体制御ボタンを押すと点滅します。

- 💡 • 機体の制御権がある送信機のみが、RTHの開始またはキャンセルに使用できます。
- 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。

フライトモードスイッチ (N/S/F)

このスイッチを切り替えて、フライトモードを選択します。詳細については、「フライトモード」のセクションをお読みください。

アイコン	フライトモード
F	Fモード (機能)
S	Sモード (スポーツ)
N	Nモード (ノーマル)



コンパスのキャリブレーション

電波干渉のある場所で送信機を使用した後は、コンパスのキャリブレーションが必要な場合があります。送信機のコンパスをキャリブレーションする必要がある場合、警告プロンプトが表示されます。警告プロンプトをタップし、キャリブレーションを開始してください。それ以外の場合は、以下の手順に従い送信機のキャリブレーションを行います。

1. ホーム画面に移動します。
2. [設定]を開き、上へスワイプして、[コンパス]を選択します。
3. 画面の図に従って、送信機のキャリブレーションを行います。
4. キャリブレーションが成功した場合、ユーザーはプロンプトを受信します。

💡 • 送信機のコンパスが正常に機能する場合、キャリブレーションビューに移動すると、「キャリブレーション成功」のプロンプトが表示されます。キャリブレーションを行う必要はありません。

HDMI設定

HDMIケーブルを使用すると、タッチ画面をディスプレイ画面に共有できます。解像度は、[設定]、[ディスプレイ]、[HDMI]の順に入って、またはアプリのカメラビューで[HD設定]から[動画出力解像度]で設定できます。

デュアル制御モード

Inspire 3は、2人のパイロットが送信機AとBを使用して同時に機体を操作できるデュアル制御モードに対応しています。このモードでは、両方の送信機ともに機体を制御できます。機体を操作する両方の送信機の役割は、事前に割り当てられません。代わりに、必要に応じて一方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し、操作の柔軟性を高めます。

機体の制御権はジンバルカメラの制御権から独立しています。送信機が機体またはジンバルカメラの制御権を持つ場合、ユーザーは送信機を使用して機体の操作またはジンバルカメラの動きの制御を別々に行えます。

- 💡 • デュアル制御モードでは、機体をDJI RC Plus送信機とDJI高輝度遠隔モニターに接続できます。DJI高輝度遠隔モニターの詳細については、「DJI PROエコシステム」のセクションをお読みください。

デュアル制御モードの設定

デュアル制御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。送信機をリンクするには下記の手順に従ってください。

1. DJI Pilot 2を起動します。
2. ホーム画面に移動し、送信機A/Bをタップして、リンクをアクティベーションします。リンク中は送信機のステータスLEDが青色に点滅し、送信機のビープ音が鳴ります。機体の電源ボタンを5秒以上押し続けます。機体の電源インジケーターが点滅してビープ音が2回鳴り、リンクが開始されたことを示します。リンクが成功すると、機体のリアLEDインジケーターが緑色に点滅し、送信機のビープ音が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、送信機の機体制御ボタンが緑色または青色に点灯し、ユーザーが機体を制御できるようになり、別の送信機の機体制御ボタンが白色に点灯します。DJI Pilot 2のカメラビューでジンバルカメラアイコンをタップすると、ジンバルカメラの制御権を取得します。

- ⚠ • 2台の送信機を1台ずつリンクします。まず送信機Aを機体にリンクし、それから送信機Bをリンクするようにしてください。

デュアル制御モードの使用

1. デュアル制御モードを使用する前に、両方の送信機が機体にリンクされ接続されていることを確認してください。デフォルトでは、最初に機体に接続された送信機が機体とジンバルカメラの両方の制御権を持ち、2台目の送信機では制御できません。
2. 送信機に、機体またはジンバルカメラのどちらのデバイスにも制御権がある場合は、パイロットは操作スティックを倒し、ダイヤルを回し、ショートカットボタンを押し、アプリのユーザーインターフェースをタップしてデバイスを制御できます。操作は1台の送信機のみで使用するときと同様です。ただし、送信機にデバイスの制御権がないときは、パイロットはデバイスを制御できません。機体制御権のある送信機のみが、RTHの開始やキャンセルに使用できます。
3. 必要に応じて、一方のパイロットがデバイス制御権を引き継ぐことができます。機体制御がロックされると、機体制御ボタンは青色に変わります。DJI Pilot 2のジンバルカメラビューでジンバルカメラアイコンをタップし、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の制御権を持つ場合、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。
4. デュアル制御モードでは、機体制御権のある送信機と機体との接続が切断された場合、機体制御権の移動メカニズムが作動します。このような場合、接続されている送信機は、ユーザーは機体制御権を手動で引き継ぐことができるという通知を受信します。接続されている送信機のパイロットが機体制御権を引き継がないと選択した場合、機体は自動的にフェールセーフアクションを実行します。接続されている送信機のパイロットが、指定された時間内にどちらの選択も行わない場合も、機体はフェールセーフアクションを有効にします。
5. 接続が切れた送信機と飛行中の機体が再接続された場合、接続されていた送信機が機体制御権を引き継いでいなければ、デフォルトで機体制御権は接続解除前の送信機に戻ります。

6. ジンバルカメラの制御権のある送信機のみが、ジンバル&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・再生することができます。
7. 通常の状況では、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。
8. その他の飛行関連以外の操作は、いずれかの送信機を使用して行えます。
9. 送信機Bのパイロットは、カスタムネットワークRTKの設定を調整できません。
10. 送信機Aは、機体と接続されている場合、すべてのモジュールのファームウェアを一度に更新するのに使用できますが、送信機Bは送信機Bのファームウェアの更新のみに使用できます。
11. DJI Pilot 2を使用したログアップロード：オペレーターは機体と送信機Aの両方のログを送信機Aを介してアップロードでき、送信機Bのログを送信機Bを介してアップロードできます。
12. 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。

DJI PROエコシステム

この章では、他のDJI製品と併用する方法など、DJI PROエコシステムについて紹介します。

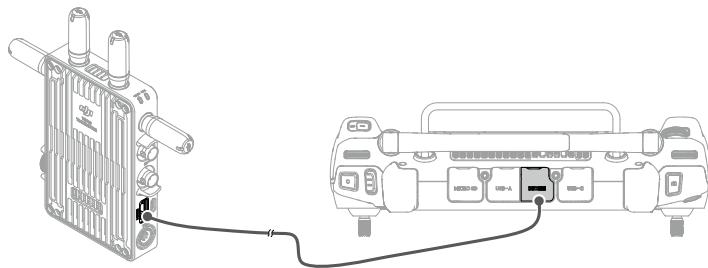
DJI PROエコシステム

DJI Inspire 3は、別売の他のDJI製品（DJI映像トランスミッター、DJI高輝度遠隔モニター（略して遠隔モニター）、DJI 3ch Follow Focus、DJI Master Wheelsなど）と併用して、プロによる撮影向けのエコシステムを構築することができます。

DJI 映像トランスミッター

接続：HDMIケーブルを使用して、送信機とDJI映像トランスミッターを接続します。

使用方法：接続すると、遠隔モニターを映像トランスミッターにリンクした後、遠隔モニターでのライブビュー表示が使用可能になります。



💡 • 詳細については、DJI映像トランスミッターのユーザーガイドをお読みください。

• 信号の干渉を防ぐため、送信機と映像トランスミッターを併用する際は、間に50 cm以上の距離をとってください。それでも送信機信号に干渉がある場合は、映像トランスミッターのチャンネルモードをDFSチャンネルに設定します。詳細については、DJI高輝度遠隔モニターのユーザーガイドをお読みください。

DJI 高輝度遠隔モニター

デュアル制御モードでは、機体はDJI RC Plus送信機とDJI高輝度遠隔モニターにリンクできます。モニターはライブビューのモニタリングとパラメーターの調整に使用できます。

リンク

1. 遠隔モニターの電源を入れます。•••をタップし、[システム設定]、[接続設定]の順に移動します。[制御モード]を選択し、モニターを[制御モニターB]に設定し、[制御モニターBにリンク]をタップして、リンクステータスを開きます。
2. 機体の電源ボタンを5秒以上押し続けます。機体の電源インジケーターが点滅してビープ音が2回鳴り、リンクが開始されたことを示します。リンクが成功すると、機体のリアインジケーターは緑色に点滅し、遠隔モニターには接続済みのステータスが表示されます。

- ⚠️ • 遠隔モニターで制御モニターAを選択した場合でも、機体にリンクされた後、遠隔モニターは制御モニターBとして機能します。
- リンクは、遠隔モニターが機体から50 cm以内にある状態で行ってください。

遠隔モニターのライブビュー



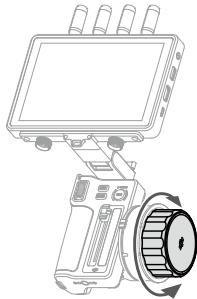
1. 遠隔モニターのバッテリー残量
2. 機体のバッテリー残量
3. 接続されたデバイスのステータス (DJI 3ch Follow Focus、DJI Master Wheelsなど)
4. 遠隔モニターのSDカードストレージ表示
5. 映像伝送の信号強度とビットレート
6. 録画パラメーター
7. MFリーディング
8. 露出アシスト／フォーカスアシストの設定
9. 現在のリール情報
10. 録画ボタン、タイムコード、現在のストレージパス
11. 遠隔モニターのシステム設定
12. ナビゲーション表示

- 💡 • 使用方法の詳細については、DJI高輝度遠隔モニターのユーザーガイドをお読みください。

DJI 3ch Follow Focus

取り付けと確認：遠隔モニターをDJI 3ch Follow Focusに取り付け、遠隔モニターの電源を入れます。

使用方法：DJI 3ch Follow Focusのフォーカスノブを使用して、X9-8K Airカメラレンズのフォーカスを制御します。

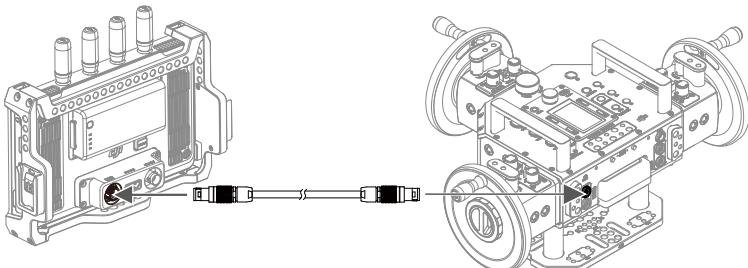


💡 • 詳細については、DJI 3ch Follow Focusのユーザーガイドをお読みください。

DJI Master Wheels

接続：DJI遠隔モニター拡張プレートを遠隔モニターに取り付けます。DJI高輝度遠隔モニター制御ケーブルを使用して、DJI Master WheelsのDC-OUTポートのどれかを、拡張プレートのDC-INポートに接続します。

使用方法：接続したら、DJI Master Wheelsを使用してジンバルの回転を制御します。

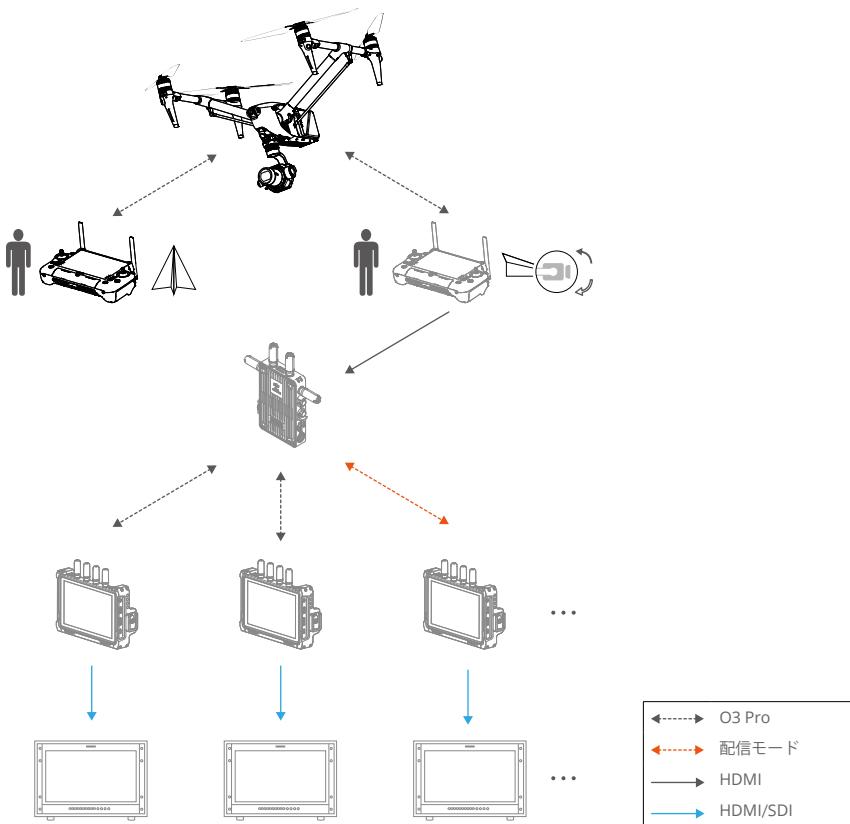


💡 • 詳細については、DJI Master Wheelsのユーザーガイドをお読みください。

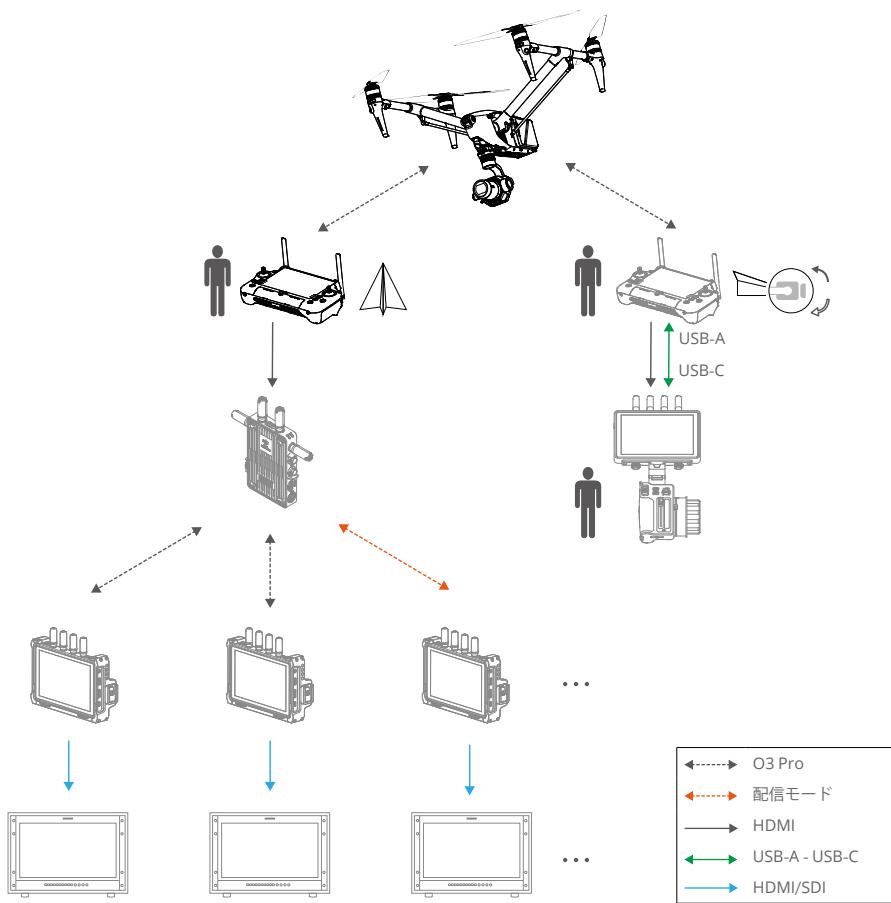
一般的な適用シナリオ

DJI Inspire 3と前述のDJI製品はさまざまな適用シナリオで使用できます。2人または3人で機体とジンバルを操作することができ、他の人はサードパーティ製の無線モニターを使用してライブビューを確認することができます。

シナリオ 1：送信機を2台使用して、機体とジンバルを制御します。2人体制での撮影に適用でき、フォーカスは、機体ジンバルのオペレーターが、送信機ダイヤルを使用して調整します。他の人は、サードパーティ製の無線モニターでライブビューを確認することができます。

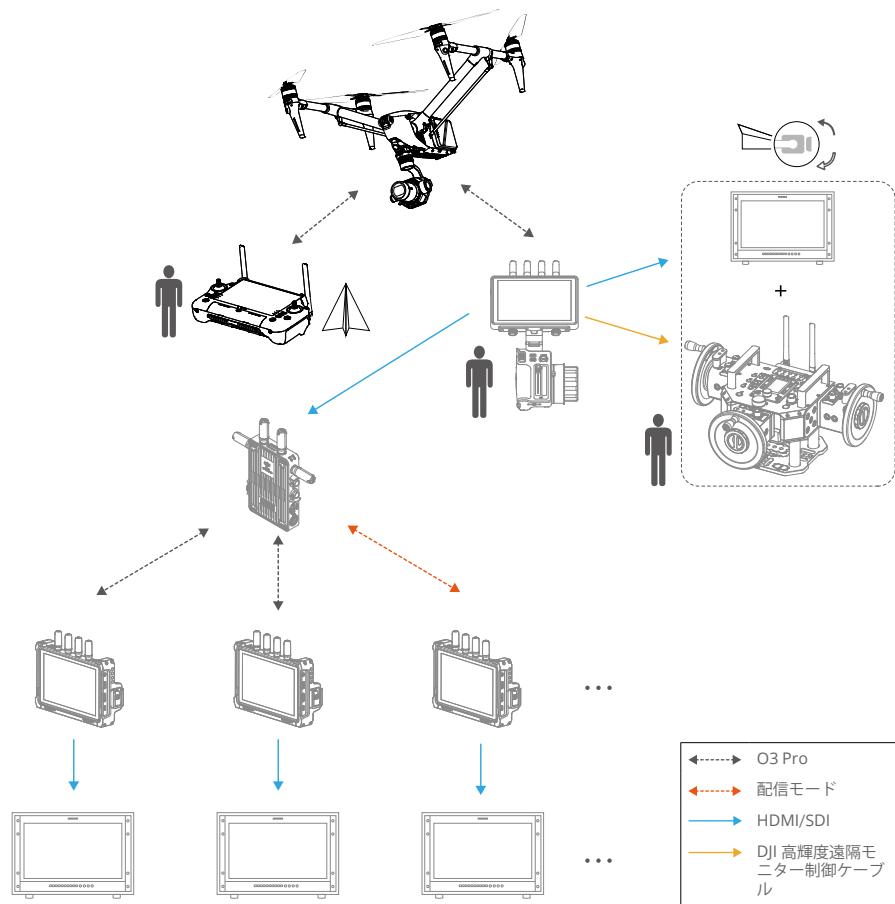


シナリオ 2：送信機を2台使用して、機体とジンバルを制御します。3人体制での撮影に適用でき、フォーカスは、遠隔モニターに接続された3ch Follow Focusを使用して、フォーカススラーが調整します。他の人は、サードパーティ製の無線モニターでライブビューを確認することができます。



💡 送信機を遠隔モニターに接続する際は、必ずUSB-Aポートを使用します。

シナリオ 3：送信機、映像トランシミッター、3ch Follow Focus、複数の遠隔モニターを使用します。2人または3人体制での撮影に適用でき、フォーカスはフォーカスブラーが調整します。他の人はワイヤレスまたは有線接続で、サードパーティ製モニターでライブビューを確認することができます。



次の方法を選択して、遠隔モニターと接続することもできます。

1. 左ハンドグリップ（ジンバル制御）、右ハンドグリップ（フォーカス調整）
2. 3ch Follow Focus（フォーカス調整）
3. Master Wheels（ジンバル制御）

DJI Pilot 2 アプリ

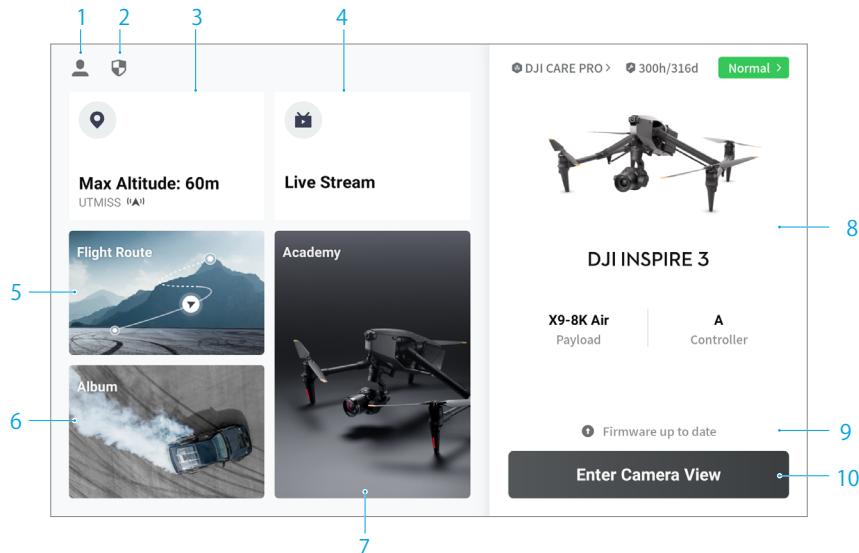
この章では、DJI Pilot 2の機能について紹介します。

DJI Pilot 2 アプリ

DJI Pilot 2 アプリはプロ仕様のさまざまな機能を統合し、シンプルかつ効率的な操作を実現します。カメラパラメーターはカメラ設定パネルを使用して設定できます。

- ⚠️ アプリの使用は、DJI Pilot 2 の利用規約とDJIのプライバシーポリシーの対象となります。DJI Pilot 2 アプリでこれらをよくお読みください。
- DJI Pilot 2 の画面に表示される安全性に関するプロンプト、警告メッセージ、および免責事項をよくお読みください。お使いの地域の関連規制を事前に確認しておいてください。ユーザーには、関連法規をすべて理解、順守して飛行する責任があります。
 - ホームポイントをリセットする前に、警告メッセージを読んで理解しておいてください。
 - 初期状態の制限よりも高い高度に設定する前に、警告メッセージと免責事項を読んで理解しておいてください。
 - ライトモードを切り替える前に、警告メッセージと免責事項を読んで理解しておいてください。
 - フォールセーフとは、機体と送信機の接続が切断された時に実行するアクションのことであり、機体が送信機に再接続されるまで、フェールセーフをキャンセルできないことを理解しておいてください。デフォルトのフェールセーフ設定はReturn-to-Home (RTH) です。

ホーム画面



1. プロフィール

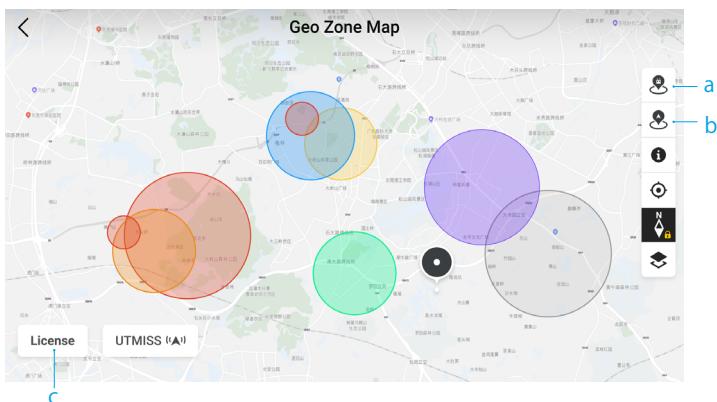
タップすると、飛行記録の表示、オフラインマップのダウンロード、GEO区域のロック解除管理、ヘルプドキュメントの閲覧、言語の選択、アプリ情報を確認できます。

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、アプリのキャッシュ管理、DJI機器ログの消去を行えます。

3. GEO区域マップ

タップするとGEO区域マップを表示し、該当の場所が制限区域または承認区域にあるかどうかを確認できます。高度制限区域を選択して最大飛行高度を確認することもできます。



- a. 更新が利用できる場合は、タップして送信機のGEO区域データベースを更新します。
- b. 更新が利用できる場合は、タップして機体のGEO区域データベースを更新します。
- c. タップして、ロック解除証明書を管理します。機体がすでに送信機に接続されている場合、ロック解除証明書を直接選択して、ロック解除できます。

4. ライブ配信

RTMPやRTSPなどのライブ配信サービスに接続済みの場合は、対応するライブ配信のURLと接続状態が表示されます。

5. 飛行ルートライブラリ

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、全てのタスクを確認できます。飛行タスクは、送信機や別の外部モバイルストレージデバイスからインポートしたり、それらにエクスポートしたりすることができます。

6. アルバム

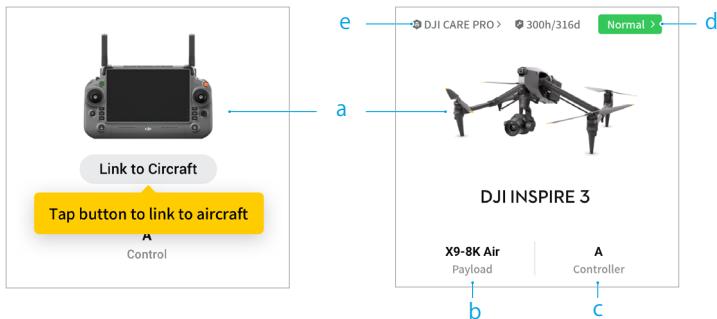
タップすると、機体の写真や動画、および送信機のローカル動画キャッシュを表示します。また、機体から送信機に写真を保存できます。送信機が機体に接続されていない場合は、送信機の動画キャッシュのみを表示できます。

7. アカデミー

タップすると、Inspire 3に関するチュートリアル、飛行のヒント、ケーススタディを確認したり、ユーザーマニュアルを送信機にダウンロードしたりすることができます。

8. 状態管理システム

機体、送信機およびペイロードの状態を表示します。



- 現在使用している送信機が機体に接続されていない場合、送信機の画像が表示されます。タップして送信機を機体にリンクすると、接続後に機体モデル名と画像が表示されます。
- ペイロードが異常な場合、ペイロード名が黄色または赤色で表示されます。タップすると、ペイロードのエラー情報を表示します。
- 現在使用している送信機の役割はAまたはBとして表示されます。タップすると、送信機の情報を表示したり、送信機の役割を切り替えたりできます。
- 機体と送信機の状態が表示されます。タップすると、状態管理システムビューに入ります。詳細については、「状態管理システム(HMS)」のセクションをお読みください。
- 現在使用している機体のメンテナンス情報が表示されます。本機体がDJI Care Proに入っている場合は、その有効期間も表示されます。タップすると、サイクル回数、飛行時間、飛行履歴、アクティベーション時間、飛行距離などのデバイス情報を表示します。

9. フームウェア更新のショートカット

更新が必要な場合は、新しいフームウェアが利用可能であること、または、機体と送信機間で一致したフームウェア更新が必要であることを通知するプロンプトが表示されます。

一致しないフームウェアバージョンを使用すると、飛行安全性に影響を及ぼします。アプリは優先して、バージョンが一致するように、フームウェアを更新します。プロンプトをタップすると、フームウェア更新ページに移動します。

- 💡 • 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、システムのファームウェアバージョンと一致していない場合は、ファームウェアを更新して、一致させる必要があります。通常、更新してファームウェアを一致させる場合、機体、送信機、および、取り付け済みのバッテリーが最新バージョンに更新されます。それ以外のバッテリーは、個別に更新する必要があります。もしこれらのバッテリーを使用した場合、飛行の安全性を確保するために、一致したファームウェアに更新するように要求するプロンプトが表示されます。
-

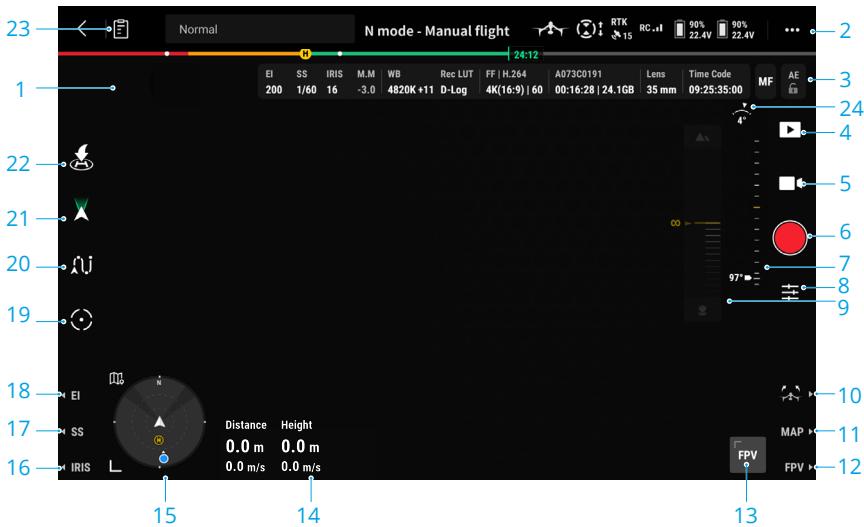
10. カメラビューに入る

タップすると、FPVカメラビューまたはジンバルカメラビューに移動します。詳細については、「ジンバルカメラビューとFPVカメラビュー」のセクションを参照してください。

ジンバルカメラビュー

はじめに

DJI Pilot 2 アプリのホーム画面で[カメラビューに入る]をタップします。初回使用時は、X9-8K Airジンバルカメラビューがメインビューとして表示されます。



1. X9-8K Airジンバルカメラのライブビュー。
2. トップバー：機体ステータス、ライトモード、信号品質などの製品情報を表示します。詳細については、トップバーのセクションを参照してください。
3. カメラパラメーター：現在のカメラのパラメーターを表示します。カメラパラメーターは、カメラクイック設定パネルで調整できます。送信機のショートカットキーを使用して、スクロールホイールで露出パラメーターを調整できるようにすると、対応パラメーター値が黄色でハイライト表示されます。

EI	SS	IRIS	M.M	WB	Rec LUT	FF H.264	A073C0191	Lens	Time Code	MF	AE
200	1/60	16	-3.0	4820K+11	D-Log	4K(16:9) 60	00:16:28 24.1GB	35 mm	09:25:35:00		

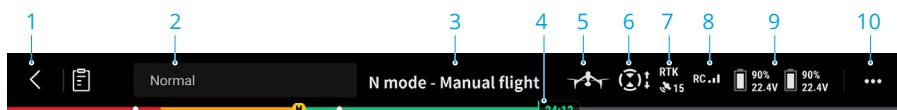
- a. ISO (写真) / EI (動画)、シャッター速度/角度、絞り、EV/M.Mなど、現在のカメラの露出パラメーターを表示します。
- b. 現在のカラー情報を表示します。
写真モード時：色温度や色調などのホワイトバランスを表示します。
動画モード時：ホワイトバランスと録画LUTを表示します。
- c. 現在のエンコード形式を表示します。
写真モード時：フレーム、保存形式、写真的解像度を表示します。
動画モード時：フレーム、動画コーデック、解像度とフレーム率、フレームレート (S&Qモードでのプロジェクトフレームレート / センサーフレームレート) を表示します。

- d. 現在撮影中または撮影しようとしている写真や動画のファイル名、撮影可能枚数／録画可能時間、残りの容量を表示します。
 - e. 現在のレンズ焦点距離を表示します。
 - f. 現在のタイムコードを表示します。タイムコードの表示形式は、「時：分：秒、ノンドロップフレーム」または「時：分：秒、ドロップフレーム」です。
 - g. 現在のフォーカスモードを表示します。タップすると、AFSまたはMFを切り替えます。
 - h. AEロックの切り替え。
4. 再生：タップすると機体アルバムに入り、機体SSD内の写真や動画、および送信機のローカル動画キャッシュを表示します。ファイル形式ごとの動作は以下の通りです：
- JPEG：ダウンロードと再生に対応します。
 - RAW：ダウンロードには対応していますが、サムネイルのみが再生されます。
 - J+R：JPEG形式の写真のみがダウンロードと再生に対応しています。
5. 写真／動画モード設定：タップすると、写真モードと動画モードを切り替え、様々な撮影オプションを選択できます。
6. シャッター／録画ボタン：タップすると、写真撮影または録画の開始／停止を行います。
7. ジンバルスライダー：ジンバルのチルト角度を表示します。
8. カメラのクイック設定パネル：タップすると、カメラの露出、カラー、および録画スペックを設定できます。詳細については、「カメラのクイック設定パネル」のセクションをお読みください。
9. MFスクロールバー：マニュアルフォーカス操作に使用します。
10. デフォルトでは、R1ボタンを押すと、ランディングギアを上げ下げすることができます。
11. デフォルトでは、R2ボタンを押すと、マップビューとカメラビューが切り替わります。
12. デフォルトでは、R3ボタンを押すと、ジンバルカメラビューとFPVカメラビューが切り替わります。
13. アシスタントカメラビュー：タップすると、メインカメラビューをFPVカメラビューまたはジンバルカメラビューに切り替えます。ズームアウトに対応しています。
14. OSDパラメーター：水平距離、垂直距離、水平速度、垂直速度を表示します。
- 水平距離：機体とホームポイント間の水平距離を表示します。
- 垂直距離：離陸地点と相対的な機体の高度を表示します。
- 水平速度：機体の現在の水平速度を表示します。
- 垂直速度：機体の現在の垂直速度を表示します。
- SモードまたはAモードを使用している場合、推進システムの状態が表示されます。
- ⌚：モーターの最高回転数に達していません。
 - ⌚：モーターの最高回転数に達しました。
15. ナビゲーション表示：機体、ジンバルステータス、送信機、ホームポイント、障害物回避情報を表示します。詳細については、ナビゲーション表示のセクションを参照してください。
16. デフォルトでは、L3ボタンを押すと、スクロールホイールで絞りを調整できます。
17. デフォルトでは、L2ボタンを押すと、スクロールホイールでシャッターを調整できます。
18. デフォルトでは、L1ボタンを押すと、スクロールホイールでEI/ISOを調整できます。
19. Spotlight Pro：タップすると、Spotlight Proがカメラの向きをロックし、選択した対象の方向を向き続けます。詳細については、Spotlight Proのセクションを参照してください。

20. Waypoint Pro：タップして飛行ルート ライブライリに入り、飛行ルートを確認および編集したり、新しい飛行ルートを作成したりできます。詳細については、Waypoint Proのセクションを参照してください。
21. ジンバルモード：現在のジンバルステータスをフォローモードで表示します。タップするとフリー モードに切り替わります。各モードの詳細な説明については、ジンバルカメラのセクションを参照してください。
22. 自動離陸／自動RTH：アイコンをタップしてから長押しすると、自動離陸／自動RTHが有効になります。
23. タップすると、フライト前のチェックリストビューに入ります。離陸前の操作シナリオや要件に応じて、飛行前のチェックを慎重に行ってください。
24. ジンバルのロール角を表示します。

-  • 青いサークルが表示されるまで、画面の任意の場所を長押しします。サークルを任意の方向にドラッグすると、それに応じてジンバルを回転したりチルトしたりできます。
- AFモード中、フォーカスフレームの色で、現在のフォーカスステータスを把握できます。

トップバー

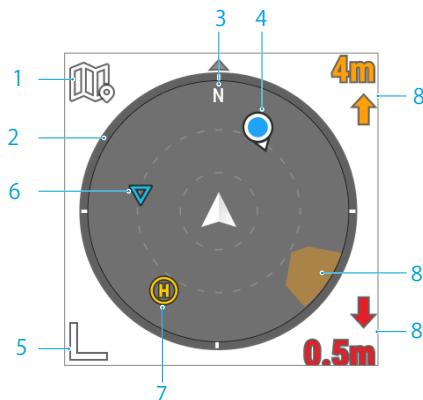


1. 戻る：タップすると、DJI Pilot 2 アプリのホーム画面に戻ります。
2. システム ステータスバー：機体の飛行状況や様々な警告メッセージを表示します。飛行中にアラートが表示された場合は、システム ステータスバーに表示され、点滅し続けます。タップしてメッセージを表示すると、点滅は停止します。
3. 飛行状況：
 - a. 飛行状況には、スタンバイ、離陸の準備、準備完了、マニュアル飛行、Return-to-Home、着陸、強制着陸、ビジョンポジショニングなどが含まれます。
 - b. 機体がビジョンポジショニング、スタンバイ、マニュアル飛行状況の場合、現在のフライトモード (N, S, A, Tモードを含む) が表示されます。
4. インテリジェント バッテリー情報：インテリジェント 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。バッテリー残量が異なる場合は、異なる色で表されます。バッテリー残量が警告しきい値を下回ると、バッテリー アイコンが赤色に変わり、できるだけ速やかに機体を着陸させてバッテリーを交換するようにユーザーに通知します。
5. ランディングギア：現在のランディングギアのステータスが表示されます。タップして、インテリジェント ランディングギアを設定します。
6. 障害物回避ステータス：機体のビジョンシステムの現在の障害物回避ステータスを表示します。
 - a. 白色：障害物回避が有効になっており、正常に機能しています。
 - b. 灰色：障害物回避が無効になっています。
 - c. 赤色：障害物回避が有効になった後、無効になりました。
7. GNSS測位ステータス：検索された衛星の数を表示します。機体のRTKモジュールが無効になる

と、RTKアイコンが灰色になります。有効になると、RTKアイコンが白色に変わります。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。

8. 信号強度：O3 Proの信号品質を表示します。3本の白色のバーは信号強度が強いことを示し、2本の黄色のバーは中程度の信号強度を示し、1本の赤色のバーは信号品質が悪いことを示します。信号がロストすると、未接続アイコンが赤色で表示されます。
9. インテリジェント バッテリー残量：機体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。
10. 設定：タップすると設定メニューが開き、各モジュールのパラメーターを設定できます。アプレリの対応指示に従って設定を行ってください。
 - a. 飛行制御システム設定：ホームポイント設定、マルチライトモードの切り替え、フライトモード、RTH、RTTHの高度、最大高度、距離制限の切り替え、最大飛行距離、ランディングギア設定、センサーステータス、ゲインとExpoの調整、信号ロスト時のアクション、釣り合い旋回の切り替え、被写体スキャンの切り替えが含まれます。
 - b. 検知システム設定：障害物回避モード、障害物回避の切り替え、ビジョン ポジショニングの切り替えが含まれます。
 - c. 送信機設定：送信機チャンネル、操作ステイックモード、送信機キャリブレーション、送信機のカスタムボタン、サイドボタン切替の注意事項とリンクが含まれます。
 - d. 映像伝送設定：動作周波数、信号強度、動画出力形式、動画表示モード、動画出力の解像度が含まれます。
 - e. インテリジェント バッテリー設定：バッテリー情報、スマートRTH切り替え、ローバッテリー警告しきい値、バッテリー自己放電時間が含まれます。
 - f. ジンバル設定：ジンバルピッチ、パンおよびロールの設定、ジンバルピッチ制限拡張機能の切り替え、ジンバルキャリブレーション、ジンバルの調整が含まれます。
 - g. RTK RTK設定：RTK測位の切り替え、RTKサービスタイプ、これらに対応する設定とステータスの表示が含まれます。
 - h. カメラ詳細設定：モニタリング、ストレージなどが含まれます。
 - i. 一般設定：マップ選択、飛行軌道切り替えの表示、単位設定、LED設定、ESCビープ音の切り替えが含まれます。

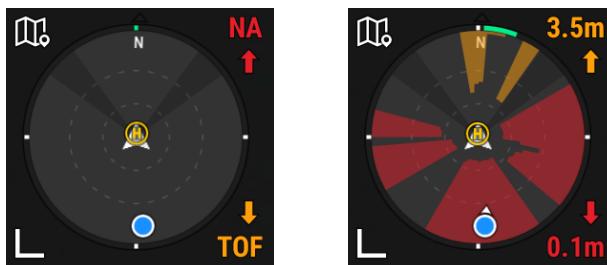
ナビゲーション表示



1. タップしてマップビューに切り替えます。
2. ジンバルパン：機体に対するジンバルの向きをリアルタイムで表示します。このアイコンはジンバルに合わせて回転します。
3. 北方向を表示します。
4. 送信機の向き：
 - a. 機体の位置に対して相対的なホームポイントの位置を表示します。ホームポイントの水平距離が16 mを超える場合、ホームポイントアイコンがナビゲーション表示の端に表示され続けます。
 - b. ホームポイントと送信機の相対距離が5 m未満の場合、ナビゲーション表示にはホームポイントのみが表示されます。相対距離が5 m以上の場合、送信機の位置が青い点で表示されます。送信機と機体の間の水平距離が16 mを超える場合、送信機の位置アイコンがナビゲーション表示の端に表示され続けます。
 - c. 送信機のコンパスが正常に動作している場合、青い点近くに表示されるポインターは、送信機が向いている方向を示します。飛行中に信号が弱くなった場合は、ナビゲーション表示で送信機のポインターを機体の方向に向けてください。
5. タップしてズームアウトします。
6. Waypoint Pro飛行タスク中に、次のウェイポイントを表示します。
7. 現在のホームポイントを表示します。
8. 障害物情報：垂直方向と水平方向の障害物情報、障害物回避切替ステータス、ビジョンシステムの動作ステータス、機体の動作を表示します。

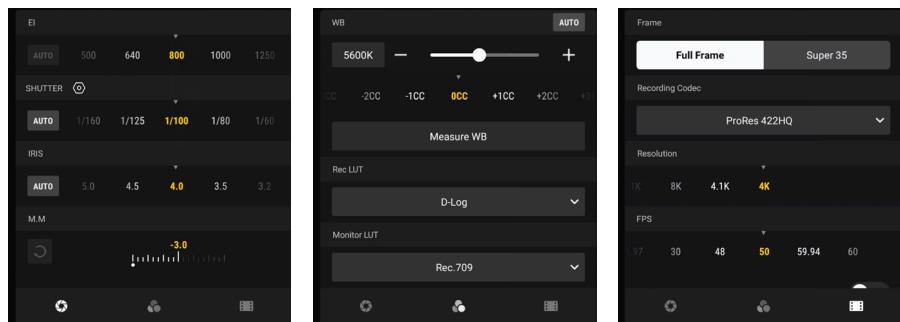
障害物回避と障害物情報表示の両方が無効になっている場合、障害物情報は表示されません。NAは、垂直方向の障害物回避が機能しなかったことを示しています。TOFは、上方および下方ビジョンシステムが機能しなかった一方で、赤外線検知システムは正常に機能していることを示しています。

水平方向に障害物を検知すると、障害物がフレームアイコンで表示されます。垂直方向に障害物が検知されると、障害物距離が右上角または右下角に表示されます。機体が警告距離に到達すると、フレームアイコンが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、フレームアイコンが赤色に点灯し、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。



カメラクイック設定パネル

主にタップしてカメラのクイック設定パネルに入り、写真と動画の露出と画像パラメーターを設定します。



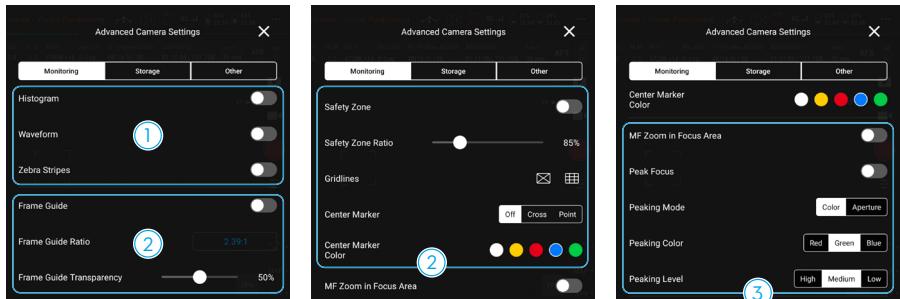
- ①をタップして、写真または動画の露出パラメーターを設定します。②をタップすると、シャッター角度とシャッター速度が切り替わります。
- ②をタップして、ホワイトバランス、シャープネス、ノイズ低減などの画像パラメーターを設定します。動画モードでは、録画LUT、モニタリングLUTも設定できます。
3. タップして写真と動画のパラメーターを設定します。
 - 写真モード時：写真フォーマットを設定します。
 - 動画モードでは、フレーム、録画コーデック、解像度、FPSを設定し、S&Qを有効または無効にします。

カメラ詳細設定パネル

DJI Pilot 2のカメラビューに入り、●●●、PROの順にタップしてから、[カメラ詳細設定]パネルをタップして、モニター、ストレージなどの設定を行います。

モニター設定

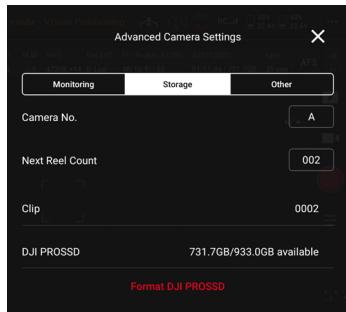
タップして露出アシスタント、表示アシスタント、フォーカスアシスタントを設定します。



1. 露出アシスタント：タップして、ヒストグラム、波形、ゼブラストライプを有効にします（ヒストグラムと波形を同時に有効にすることはできません）。
 - ヒストグラム：有効にすると、カメラビューにヒストグラムが表示されます。
 - 波形：画像の明暗関係を波形で表示します。左から右の波形は、左から右の画像の色を示します。明るさが波形で表示されます。波形はグリッドで4分割されます。上部のグリッドは露出オーバーを示し、下部のグリッドは黒つぶれを示します。
 - ゼブラストライプ：有効にした後に露出が設定レベルを超えると、その領域が縞模様で表示されます。
2. 表示アシスタント：フレームガイド、セーフティーゾーン、グリッド線、および中心マークターが含まれます。
 - フレームガイド：ライブビューでフレームガイドを有効または無効にすることができます。この設定は録画済みの映像には影響しません。フレームガイドは、ライブビューのモニターとフレームの調整にのみ使用されます。フレームガイドは、デフォルトでオフに設定されています。Inspire3には、映画、テレビ、ウェブ標準の様々なアスペクト比が含まれています。有効にした後、フレームガイドの比率と透明度を設定します。
 - セーフティーゾーン：セーフティーゾーンはデフォルトで有効になっています。セーフティーゾーンは、フレームを調整する際に役立ち、ユーザーが字幕やアイコンなどの追加情報用のスペースを確保できるようにします。有効にした後、セーフティーゾーンの比率と透明度を設定します。
 - タップしてグリッド線モードを選択します。
 - 中心マークター：ライブビューの中心位置を示します。中心マークターを選択して、有効にした後に色を設定します。
3. フォーカスアシスタント：フォーカス用の補助ツールです。
 - フォーカスエリアのMFズーム：有効にすると、MFモード使用時にフォーカスフレームエリアを自動的に拡大できます。
 - ピークフォーカス：有効にすると、フォーカスエリアが鮮明なフォーカスで表示されますが、録画済みの映像には影響しません。ピーキングモード、ピーキングカラー、ピーキングレベルを設定します。

ストレージ設定

タップすると、リール情報やDJI PROSSDを設定できます。



1. リール情報の設定 :

- カメラ番号 : タップしてカメラ番号 (AからZ) を設定します。カメラ番号は映像名に含まれます。
- 次のリール番号 : タップして、新たに次のストレージデバイスのリール番号を設定します。設定範囲は1~999で、次回からこのリール番号が録画された映像名に含まれます。

次の状況では、カメラはストレージデバイスを新規ストレージとして認識します。現在使用中のストレージデバイスのリール番号が、現在のカメラ番号で記録しておらず、前回のリール番号を引き続き使用している場合。

選択したストレージにこのカメラのカメラ番号で何も記録されていない場合。

フォーマット後で、選択したストレージが空の場合。

- クリップ : 現在のカメラ番号を使用して、カメラで最後に録画されたクリップ番号を表示します。クリップ番号の範囲は0000~9999で、設定できません。映像のフォルダ名は、カメラ番号、リール数、Inspire 3のシリアル番号の拡張子、ループコードで構成されます。

映像のファイル名は、カメラ番号、リール番号、クリップ番号、日付、Inspire 3のシリアル番号、ループコードで構成されます。



3時間を超える録画の場合、映像は新しいファイルとして保存され、ファイル名は次のクリップ番号のように保存されます。

B021C0001...

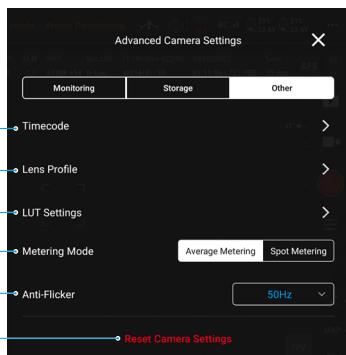
B021C0002...

2. ストレージ情報 :

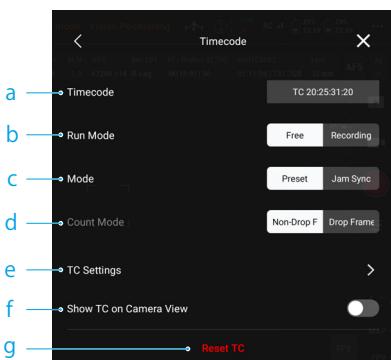
- DJI PROSSD : 空き容量と合計容量を表示します。
- タップすると、DJI PROSSDをフォーマットします。

その他の設定

タップすると、タイムコード、レンズ、LUT、測光モード、ちらつき防止を設定できます。



1. タイムコード



- タイムコード : 現在の機体のタイムコードを表示します。EXTアイコンは、機体に外部タイムコードシンクロナイザーが接続されていることを示します。
- 実行モード

実行モードは、[フリー実行]または[録画実行]に設定できます。[フリー実行]に設定すると、カメラで録画しているかどうかに関係なく、センサーが生成するフレームごとにタイムコードが1フレームずつ増加します。プロジェクトのフレームレートがセンサーのフレームレートと異なる場合、タイムコードのフレームレートがセンサーのフレームレートと一致しないため、カメラは自動的に[録画実行]に切り替わります。[録画実行]に設定すると、録画中にセンサーにより生成されたフレームごとにタイムコードが1フレームのみ追加されます。この場合、タイムコードはすべての録画映像を通じて連続します。

c. モード

モードは、[プリセット]または[ジャム同期]に設定できます。

[プリセット]は、[フリー実行][録画実行]の両方の実行モードで選択できます。[プリセット]モードでは、[TC設定]または[TCをリセット]をタップして初期値をカスタマイズできます。[ジャム同期]はフリー実行モードでのみ選択でき、機体に外部タイムコードシンクロナイザーを接続する必要があります。

d. カウントモード

カウントモードは、[ドロップフレーム]または[ノンドロップフレーム]に設定できます。[ドロップフレーム]モードでは、タイムコードは10分ごとを除いて、毎分の最初の2フレームをスキップします。[ドロップフレーム]を使用するのは、プロジェクトのフレームレートが29.97fpsまたは29.97fpsの倍数の場合です。[ノンドロップフレーム]モードでは、タイムコードはセンサーが生成するすべてのフレームをカウントします。

e. タイムコード設定

f. カメラビューに[TC]を表示

タップすると、ライブビューでのタイムコード表示が有効になります。

g. タイムコードのリセット

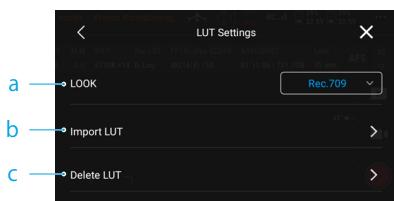
タップすると、タイムコードがリセットされます。

2. レンズ プロファイル

タップすると、レンズモデルとキャリブレーションステータスが表示されます。フォーカスキヤリブレーションが使用可能です。

3. LUT設定

カスタムLUTに対応しています。[LOOK]をタップして、LUTを選択して管理します。Inspire 3は、最大16個まで、LUTファイルの読み取りと表示に対応しています。



a. LOOK

ユーザーのカスタムLUTに対応しています。[LOOK]を選択すると、カスタムLUTが適用されます。

b. LUTのインポート

LUTファイルを追加するには、[インポート]を選択し、LUTファイルを選択します。

拡張子.CUBEがついた33ポイントの3D LUTファイルをストレージのルートディレクトリにコピーし、本体にストレージを装着します。LUTファイル名には文字または数字のみを使用し、特殊文字やスペースは使用しないでください。カスタムLUTを保存する前に、ストレージがフォーマットされていることを確認してください。

c. LUTの削除

LUTファイルを削除するには、ファイルを選択して[削除]をタップします。次に[キャンセル]をタップすると、更新されたリストを確認できます。

4. 測光モード

タップすると、[平均測光]または[スポット測光]に設定できます。

5. ちらつき防止

ちらつき防止は写真モードでのみ使用でき、[オフ]、[自動]、[50Hz]、[60Hz]に設定できます。

6. カメラ設定リセット

タップすると、カメラ設定がリセットされます。

Waypoint Pro

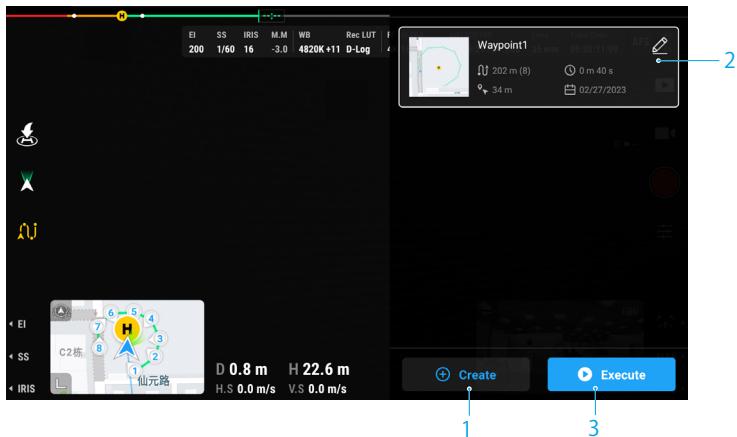
手順

Waypoint Proを使用すると、機体の飛行ルートを事前に計画できます。飛行ルートを作成するには、ウェイポイント（経由点）を手動で追加するか、[ウェイポイントを自動追加]を有効にします。また、ウェイポイントを編集すると、すべてのウェイポイントを飛行し、事前設定されたアクションを完了し、自動飛行を実現できます。

Waypoint Proには、2つのモード（リピータブルルートと3Dドリー）があります。リピータブルルートモードでは、機体は同じルートを自動飛行し、飛行高度、飛行速度、ジンバル角度などの事前設定された全てのパラメーターを自動的に維持します。3Dドリーモードでは、機体を送信機で制御して同じルートを飛行させることができます。リピータブルルートモードとは異なり、3Dドリーモードでは常に同じ飛行ルートを維持し、事前に設定したルート上を柔軟に機体を制御して、繰り返し前方後方に移動することができます。

Waypoint Proの使用方法

飛行モードをタップすると、Waypoint Pro設定パネルがカメラビューまたはマップビューで開きます。ここでは、例としてカメラビューを使用します。

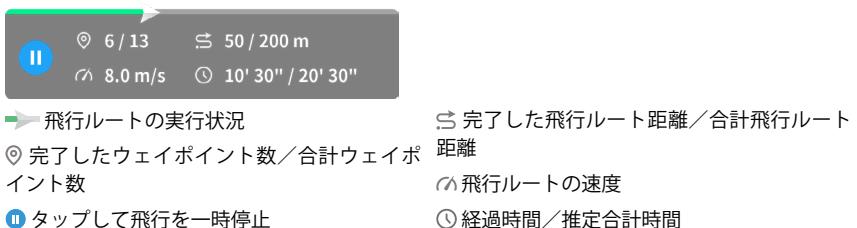


- 離陸後、トップバーに表示されている機体ステータスがマニュアル飛行の場合は、飛行モードをタップして飛行ルートライブラリパネルを表示し、**+**をタップして新しい飛行ルートを作成します。以下の方法で、ウェイポイントを追加できます。
 - ウェイポイントの手動追加：送信機のC1ボタンを押してウェイポイントを作成し、送信機のC2ボタンを押すと現在のウェイポイントを削除します。
 - ウェイポイントの自動追加：[ウェイポイントを自動追加]を有効にすると、DJI Pilot 2は設定された時間間隔に従って機体の位置、向き、ジンバル角度、その他の情報を定期的に記録し、それに応じてウェイポイントを作成します。
- 最近の飛行ルートリストを表示します。飛行ルートを編集する必要がある場合は、**edit**をタップすると飛行ルート編集ページが開きます。詳細については、飛行ルート編集のセクションを参照してください。

3. 飛行ルートリストから使用したい飛行ルートを選択します。➡をタップしてWaypoint Pro設定パネルに入り、リピータブル ルートモードまたは3Dドリーモードを選択し、それに応じたパラメーターを設定します。

💡 • 3Dドリーを使用する場合、制御モードを[自動]または[マニュアル]に設定できます。自動モードでは、機体はルート位置に応じて、事前設定された機体の向きと、ジンバルのパンとチルトを自動的に維持します。マニュアルモードでは、操作スティックとダイヤルを使用して、機体の向きとジンバルのパンとチルトを制御できます。

4. [開始]をタップして、飛行ルートミッションを開始し実行すると、飛行ルートの進行状況パネルがライブビューに表示されます。ここでは例として、リピータブル ルートモードの表示を使用します。



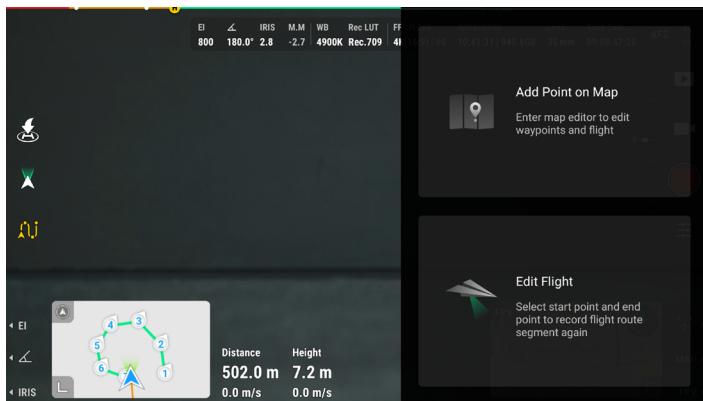
💡 • リピータブル ルートを使用する場合、機体の飛行速度(前方)をピッチスティックで調整できます。3Dドリーを使用する場合、機体の飛行速度(前方・後方)をピッチスティックで調整できます。

• リピータブル ルートと3Dドリーは、飛行ルート中のクルーズ制御に対応しています。

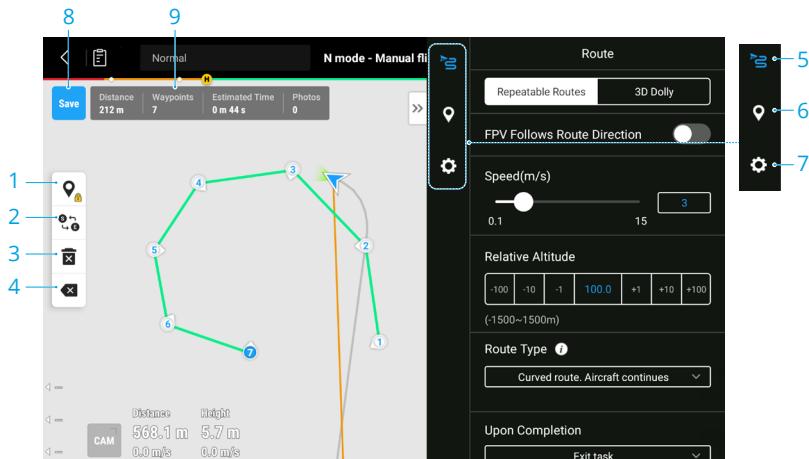
5. 飛行を終了するには、カメラビューで⏏をタップします。

飛行ルートの編集

飛行ルート ライブアリで飛行ルートを選択した後、🔗をタップすると、飛行ルートを編集できます。



マップにポイントを追加する



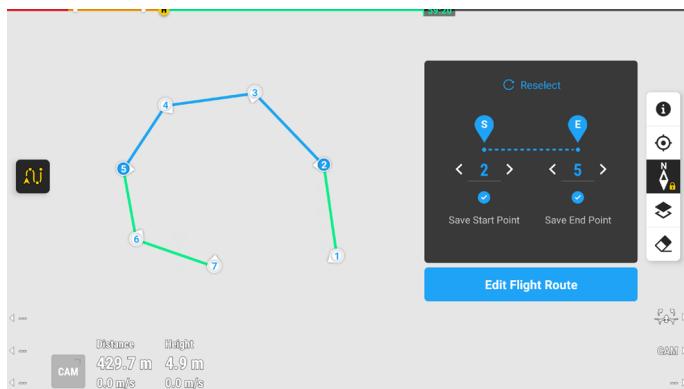
1. マップ上のウェイポイント編集切り替え：タップすると、マップ上でウェイポイントを追加したり、ウェイポイントをドラッグしたりできます。このアイコンをもう一度タップすると、ウェイポイントの編集が無効になります。
2. 飛行ルートの反転：タップすると、開始地点と終了地点を入れ替えて、飛行ルートを逆にします。
3. ウェイポイントの消去：タップすると、追加したウェイポイントを全て消去します。
4. 選択したウェイポイントの削除：タップすると、選択したウェイポイントを削除します。
5. 飛行ルート設定：飛行ルート設定はルート全体に適用されます。
6. 個別ウェイポイントの設定：ウェイポイントを選択して、ウェイポイントに適用されるパラメーターを設定します。
7. 一般設定：飛行ルート名や高度モードなどのパラメーターを設定します。
8. 保存：タップして飛行ルートを保存します。
9. 飛行ルート情報：飛行ルート距離、ウェイポイント数、推定飛行時間、写真の枚数が表示されます。

飛行ルートを編集する

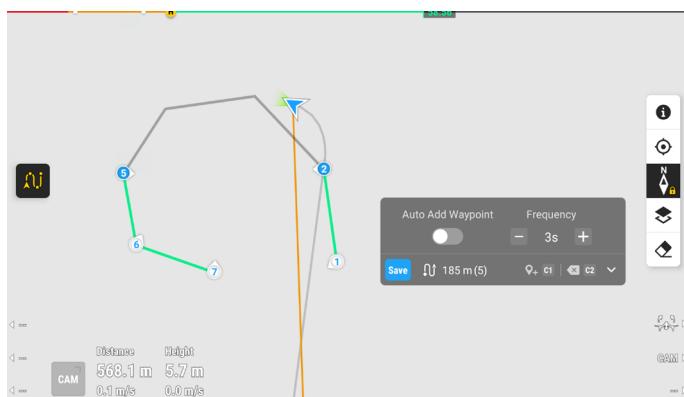
飛行ルートを編集し、ウェイポイントを更新し、開始位置と終了位置を調整することによって飛行ルートを長くすることができます。

[飛行ルートを編集する] を選択すると、アプリのマップビューに編集パネルが表示されます。

1. マップ上で開始位置と終了位置を選択します。ウェイポイントは、開始位置または終了位置を選択して編集することができます。</>をタップして、前または次のウェイポイントに切り替えます。



2. 開始位置と終了位置を選択した後、[飛行ルートを編集] ボタンをタップすると、機体は開始位置まで飛行します。飛行記録は、機体が開始位置に到着した時点で開始できます。[保存] をタップすると、飛行ルートファイルが更新され、飛行ルートの編集を完了します。



- 💡 • ウェイポイントを更新するには、2つの隣接するウェイポイントを開始位置と終了位置として選択します。
- 飛行ルートを長くするには、最後の2つのウェイポイントを開始位置と終了位置として選択します。
- 2台の送信機を使用している場合、「飛行ルートを編集する」では、編集した飛行ルートがもう一方の送信機に表示されません。

- ⚠️ 飛行経路はウェイポイント間でカーブし、実際の飛行経路は隣接するウェイポイント間の直線から外れることができます。飛行経路を編集するときは、ウェイポイントと経路セグメントを地面、水、その他の障害物から遠ざけるようにしてください。飛行経路中に機体が障害物に接近することで発生する経路中断（障害物回避が有効の場合）または衝突（障害物回避が無効の場合）を回避するためです。

クルーズ制御

状況が許せば、クルーズ制御機能により、現在の送信機の操作スティック入力をロックした状態で、現在の操作スティック入力に対応する速度で自動飛行できます。操作スティックを連続して操作することなく、長距離飛行が楽になり、手動操作中によく起こる映像ブレも回避できます。

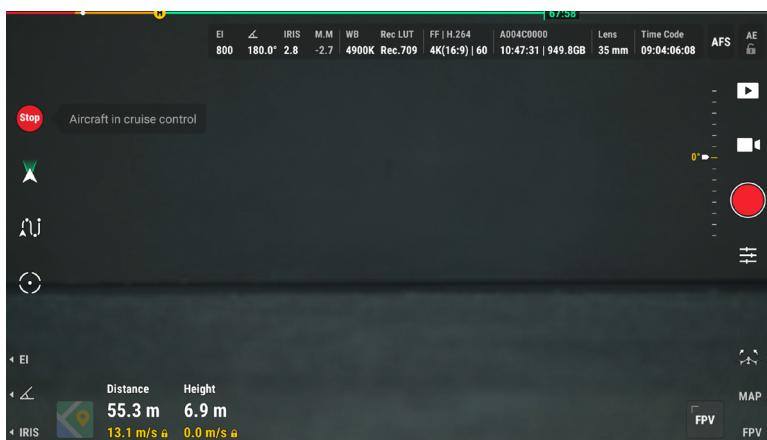
クルーズ制御の使用

1. クルーズ制御ボタンの設定

DJI Pilot 2のカメラビューに入り、 [カスタムRC] ボタンをタップして、送信機のカスタムボタンの1つをクルーズ制御に設定します。

2. クルーズ制御の開始

- 操作スティックを動かしながらクルーズ制御ボタンを押すと、操作スティックの入力に応じた現在の速度で機体が飛行します。操作スティックを離すと自動的に中央に戻りますが、クルーズ制御ボタンを押した時点での飛行速度を維持します。
- 操作スティックが中央に戻る前にクルーズ制御ボタンを再度押すと、現在の操作スティックの入力に基づいて飛行速度を再設定します。
- 操作スティックが中央に戻った後に操作スティックを倒した場合は、機体ははじめにクルーズ制御ボタンを押した時の速度を基準に更新した速度で飛行します。この状態でクルーズ制御ボタンを再度押すと、機体は更新した速度で自動飛行を継続します。



3. クルーズ制御の終了

操作スティックの入力がない状態でクルーズ制御ボタンを押すか、送信機の飛行一時停止ボタンを押すか、または画面上の  をタップすることにより、クルーズ制御を終了できます。機体の動作にブレーキがかかり、その場でホバリングします。

- ⚠
- ・ノーマルモード、スポーツモード、機能モードで機体を手動操作している場合に、クルーズ制御を利用できます。クルーズ制御は、Spotlight ProまたはWaypoint Proを使用している場合にも利用できます。
 - ・操作スティックの入力がない状態では、クルーズ制御を開始することはできません。
 - ・以下の状況では、機体はクルーズ制御に入ることができないか、クルーズ制御を終了します。
 - 最大高度または最大距離に近い場合。
 - 機体と送信機またはDJI Pilot 2の接続が切断された場合。
 - 機体が障害物を検知し、ブレーキをかけ、その場でホバリングする場合。
 - RTHまたは自動着陸中。
 - ・飛行モードを切り替えると、機体はクルーズ制御を終了します。
 - ・クルーズ制御中の障害物検知は、現在のフライトモードの障害物検知の条件に従います。慎重に飛行してください。
 - ・2台の送信機を使用する場合、機体の制御を行っていない送信機では、クルーズ制御の速度のみが表示され、速度を調整することはできません。

Spotlight Pro

手順

Spotlight Proは、ビジョンシステムを使用して被写体を認識し予測して、被写体をフレーム内に保ちます。このとき、ジンバルがカメラを自動調整し、被写体の方に向きつづけるようにします。このモードは、静止した被写体と動く被写体の両方の撮影に対応します。動く被写体とは、具体的には、自動識別できる車両／ポート／人を指します。Spotlight Proでは、被写体としてGPS座標点を選択することもサポートされています。

ジンバルがフォローモードの場合：機体が水平方向に回転すると、それに応じてジンバルが回転しますが、ジンバルのパンと機体の向きの間の角度は変化しません。操作スティックを使用して機体を動かす場合：被写体を中心に旋回するにはロールスティックを動かし、被写体からの距離を変更するにはピッチスティックを動かし、高度を変更するにはスロットルスティックを動かし、フレームを調整するにはヨースティックを動かします。

ジンバルがフリーモードの場合：機体回転時のジンバルの向きは、機体の回転に追随することなく、常に被写体を指しています。

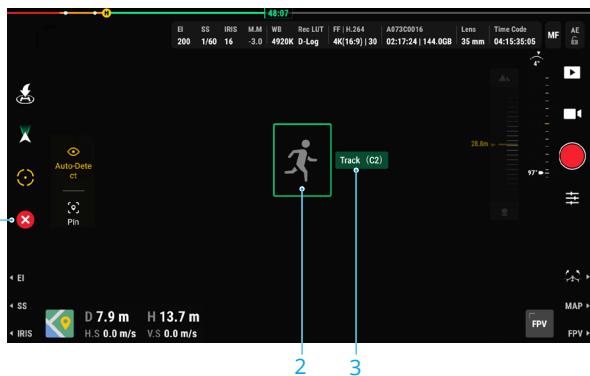
Spotlight Proモードでは、ビジョンシステムが正常に動作し、アプリで障害物回避が[ブレーキ]に設定されている場合、障害物が検知されると機体はホバリングします。注意：スポーツモードでは障害物回避が無効になります。

- ⚠
- ・車両、ポート、人々（子供を除く）のみを追尾することを推奨します。他の対象を追尾する場合は、注意して飛行してください。
 - ・対応する動きのある被写体とは、車や小型・中型のヨットなどです。
 - ・追尾対象が他の対象に近づくと、追尾対象が誤ってもう一方の対象に切り替わってしまう可能性があります。
 - ・Spotlight Proは、機体が地上にあるときには使用できません。

Spotlight Proの使用方法

Spotlight Proは、自動検出またはピンを使用して実行できます。以下では、自動検出を例として使用します。





1. Spotlight Proの有効化：⌚をタップすると、Spotlight Proを有効または無効にします。

2. 被写体を選択：

- 被写体をドラッグして選択：Spotlight Proを有効にした後、被写体を画面上でドラッグして選択します。被写体が小さすぎるか認識しにくいときは、被写体をドラッグして選択できない場合があります。
- 被写体をタップして選択：飛行制御設定で[被写体スキャン]を有効にすると、被写体が認識され、アプリに表示されます。⌚をタップすると被写体を追跡します。

3. 被写体の追跡：被写体を選択した後、被写体フレームの横にある[追跡]ボタンをタップするか、送信機のC2ボタンを押すと、被写体の追跡が開始します。

4. ✖をタップすると、被写体を再選択できます。

- 💡 • ピン方式を使用する場合は、GNSS信号が良好であり、機体とピンポイント間の距離が5メートルを超えていることを確認してください。
- 被写体が何かに遮られている、もしくは画面外に行ってしまった場合、アプリが被写体の位置を予測し、位置を追跡します。
 - トラッキング中にジンバルモードを切り替えることができます。

⚡ フォローモード：フォローモードでの機体の動きは次のとおりです。

ロールスティック：被写体を中心に機体の回転を変更する場合に動かします。

ピッチスティック：被写体からの距離を変更する場合に動かします。

スロットルスティック：高度を変更する場合に動かします。

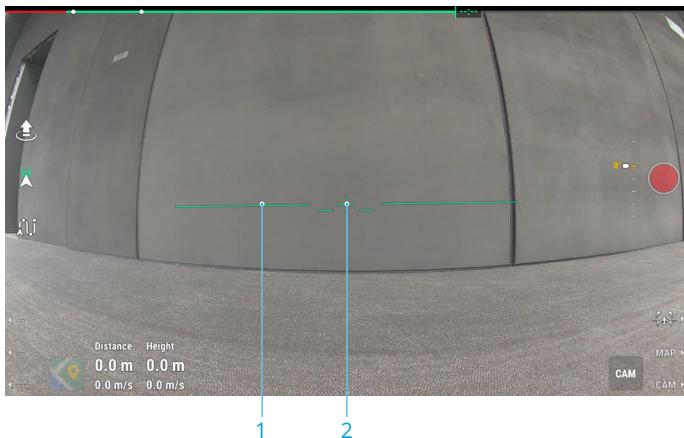
ヨースティック：水平ビューを調整する場合に動かします。

ジンバルピッチダイヤル：垂直ビューを調整する場合に動かします。

⌚ フリーモード：ジンバルパン ダイヤルで水平ビューを調整し、ジンバルピッチ ダイヤルで垂直ビューを調整します。機体の制御方法の詳細については、送信機の章の「操作スティックモード」のセクションをお読みください。

FPVカメラレビュー

FPVカメラをメインビューとして機能するように切り替えると、FPVカメラのライブビューが表示されます。



1. 水平線：現在の水平位置を表示します。
2. 機首方向インジケーター：機体本体のチルト角度を表示します。

視覚アシスト

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

設定

DJI Pilot 2でカメラビューに入り、をタップして視覚アシストを有効にします。

- ⚠️
- RTH中、またはSpotlight ProおよびWaypoint Proを使用している場合には、視覚アシストは使用できません。
 - 視覚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動画伝送解像度により、動画伝送の品質が低下することがあります。
 - 視覚アシストビューにプロペラが移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、糸など小さな物体は、正確に表示できません。
 - 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。

使用方法

有効にすると、視覚アシストがFPVカメラビューに表示されます。



視覚アシスト ビューの方向	:選択されていない方向を示します。 :視覚アシストビューの方向を示します。長押しして方向をロックします。 :視覚アシストビューの方向がロックされていることを示します。タップしてロックを解除します。
最大	FPVカメラビューをタップすると、視覚アシストビューを最大化させることができます。

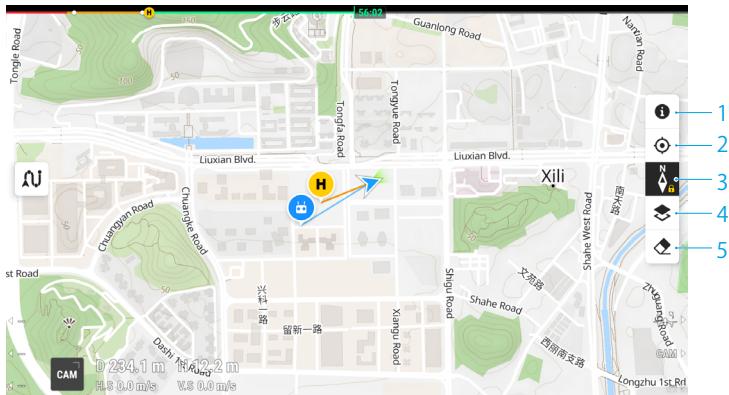
- 高い建物や鉄骨の建物はコンパスやGNSS信号の正確性に影響を及ぼすことがあります。機体と建物との間の水平距離を、15 m以上確保することを推奨します。飛行中に機体の位置やコースがずれた場合は、手動で機体を建物から遠ざけ、開けた場所まで飛行し、着陸させます。
- 障害物に囲まれた環境で飛行する場合は、飛行の安全を確保するため、ビジョンシステムが有効になっていることを確認してください。

• 2台の送信機を使用する場合は、送信機Aが機体制御を担当し、視覚アシストの設定を調整したり、視覚アシストビューを表示・切り替えたりすることができます。送信機Bは、視覚アシストビューの表示のみ行えます。

全画面モード

ジンバルカメラビューまたはFPVカメラビューで、画面上で2本の指を下にスライドさせると、全画面モードを開始または終了します。

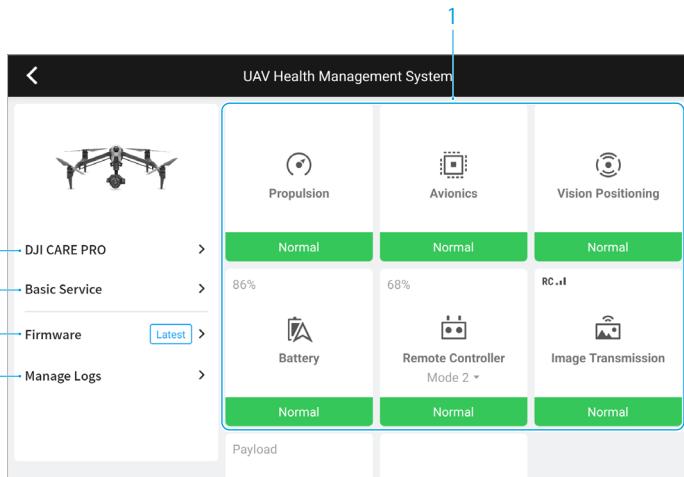
マップビュー



1. GEO区域マップレイヤー：タップすると、すべてのGEO区域レイヤーを表示し、マップ上のGEO区域レイヤーの表示を有効または無効にします。
2. 再センタリング表示：タップすると、送信機の位置をビューの中央に表示します。
3. マップロック：有効にすると、マップは回転できなくなります。無効にすると、自由にマップを回転できます。
4. マップレイヤーの選択：タップして、操作要件に応じた衛星またはストリートマップ（標準モード）を選択します。
5. 飛行軌道の消去：タップすると機体の飛行軌道を消去します。

状態管理システム (HMS)

HMSシステムには、エラー診断、DJI Care Pro、基本サービス、ファームウェア更新、ログ管理が含まれています。



1. エラー診断：機体の各モジュールの現在のステータスを確認できます。対応するプロンプトの指示に従って、問題を解決できます。

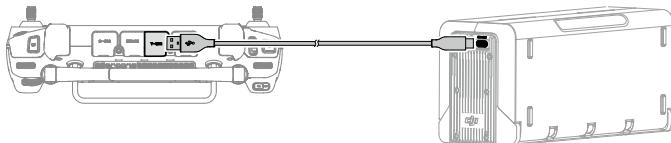
色	ステータス
緑色	ノーマル
オレンジ色	注意
赤色	警告

2. DJI Care Pro：本機体がDJI Care Proに紐づけされている場合は、関連情報を確認できます。
3. 基本サービス。
4. ファームウェア更新：タップすると、[ファームウェア更新]ページに移動します。
5. ログ管理：最近の飛行に関する送信機と機体ログのデータを表示します。関連ログをエクスポートしてローカルに保存する、もしくはDJIサポートのクラウドに直接アップロードすることにより、DJIサポートによる問題の解決が容易になります。

💡 • ログ管理は、バッテリーとバッテリーハブで使用できます（USB-C-USB-Aデータケーブルを使用して、バッテリーハブを送信機に接続する必要があります）。

バッテリーハブのステータスとログ管理

DJI Pilot 2のHMSでバッテリーハブのステータスを確認するには、USB-C-USB-Aデータケーブルを使用して、バッテリーハブを送信機に接続します。バッテリーハブとバッテリーのファームウェアを更新すると、バッテリーハブとバッテリーのログをまとめてエクスポートすることもできます。



バッテリーハブのステータス確認

DJI Pilot 2を起動し、[HMS]をタップすると、バッテリーハブとバッテリーのステータスを確認できます。警告が表示された場合は、タップして詳細情報を表示し、指示に従って問題を解決してください。

バッテリーハブのログのエクスポート

1. DJI Pilot 2を起動し、[HMS]をタップしてから[ログ管理]をタップし、バッテリーハブのログを選択します。
2. バッテリーハブとすべてのバッテリーのログを確認します。
3. [ログをアップロード]をタップし、指示に従って選択したログをアップロードします。

飛行

この章では、安全な飛行方法と飛行制限について説明します。

飛行

必ずトレーニングと練習を行ってから、実際に飛行させてください。DJI Assistant 2 のシミュレーターを使って練習するか、経験豊富な専門家の指導の下で飛行させてください。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。機体を高度120 m以下で飛行させてください。それを超える飛行高度は、現地の法律および規制に違反する可能性があります。飛行する前に、現地の法律および規制を理解し、必ず順守してください。飛行する前に、「安全ガイドライン」を熟読して理解しておいてください。

飛行環境の条件

- 高い建物や鉄骨の建物はコンパスやGNSS信号の正確性に影響を及ぼすおそれがあります。機体と建物との間の水平距離を、15 m以上確保することを推奨します。飛行中に機体の位置やコースがずれた場合は、手動で機体を建物から遠ざけ、開けた場所まで飛行し、着陸させます。
- 障害物に囲まれた環境で飛行する場合は、飛行の安全を確保するため、ビジョンシステムが有効になっていることを確認してください。
- 強風（風速14 m/s超）、砂嵐、雪、雨、スマッグ、霰、雷、竜巻や台風などの悪天候時には機体を飛行させないでください。
- 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GNSSシステムの精度に影響を及ぼす場合があります。機体は、構造物から最低でも5 m以上離れて距離を保つことをお勧めします。機体は、目視内 (VLOS)でのみ飛行させてください。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す。
- 障害物、人混み、送電線、樹木、水域を避けてください。機体は、水際から最低でも3 m以上離れて距離を保つことをお勧めします。
- 高レベルの電磁波を発する送電線、基地局、変電所、放送用電波塔などのあるエリアを避け、電磁干渉を最小限に抑えてください。
- 機体やバッテリーの性能は、大気密度や気温などの環境要因に左右されます。折りたたみ式クイックリリース プロペラを使用しているときは、機体を海拔3800 m以上で飛行させないでください。また、高地用の折りたたみ式クイックリリース プロペラを使用しているときは、機体を海拔7000 m以上で飛行させないでください。^{*}
- 機体は、南極圏、北極圏でGNSSを使用することはできません。そのような場所で飛行させる時はビジョンシステムを使用してください。
- 車、船、飛行機などの動いている物体から離陸させないでください。
- モーターの耐用年数への影響を避けるため、砂地やほこりの多い場所で機体を離陸させたり、着陸させたりしないでください。
- 事故、火災、爆発、洪水、津波、雪崩、地滑り、地震、粉塵、砂嵐の環境下では、機体、送信機、バッテリー、充電ハブを使用しないでください。
- 充電ハブの使用は、-20°～40°Cの範囲の温度環境で行ってください。
- 機体、バッテリー、送信機、充電ハブは、乾いた環境で運用してください。
- ほこりや湿気のある環境で機体を使用しないでください。
- 充電ハブは、湿った環境では使用しないでください。
- 使用中は、温度と湿度がジンバルカメラに適したものであることを確認してください。
- 爆発の恐れのある環境で、本製品を使用しないでください。

^{*} 機体にジンバルカメラとレンズを取り付け、微風状態で飛行させて測定。ここで記述された値は参考値です。

責任ある機体操作

法令不履行、重傷、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。

- ・ 有人航空機の周辺で機体を操作しないでください。有人機の運航を妨げないでください。常に他の機体に注意して、回避してください。必要であれば、速やかに着陸させてください。
- ・ スポーツイベントやコンサートなど（ただし、これらに限定しない）大規模なイベントの会場で機体を飛行させないでください。
- ・ 現地の法律で禁止されている場所で、許可なく機体を飛行させないでください。禁止区域には、空港、国境、主要都市、人口密集地域、大規模なイベントの会場、緊急事態（山火事など）が発生した地域、慎重な対処が求められる場所（原子力発電所、発電所、水力発電所、矯正施設、交通量の多い道路、政府施設、軍事地域など）が含まれます。
- ・ 認可を受けた高度を超えて機体を飛行させないでください。
- ・ 違法または危険な物品／ペイロードの運搬に機体を使用しないでください。
- ・ 実施するフライトの内容（レクリエーション、公共、商業的使用など）を理解して、関係所管庁から飛行に関連する承認と認可を受けていることを確認してから、飛行してください。包括的な定義と個別の要件については、現地の規制当局にお問い合わせください。特定の国と地域では、リモート制御の機体を使った商業活動を禁止している場合がありますので、ご注意ください。ここに記載されているものとは異なる可能性があるため、飛行する前に現地の法律および条例をすべて確認しておいてください。
- ・ 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。いかなる人物、団体、イベント、公演、展示会、土地建物においても、認可を受けていない場合やプライバシーに関わる場合には動画録画または人物画像の撮影などの調査を実施しないでください。撮影した画像や動画を個人の目的で使用する場合でも、同様の配慮が必要です。
- ・ 特定の地域では、イベント、公演、展示会、商用の不動産物件の画像または動画をカメラで撮影することは、たとえ私的使用を目的として撮影されたものであっても、著作権またはその他の法的権利を侵害することができますのでご注意ください。

飛行制限とGEO区域

GEO (Geospatial Environment Online)システム

DJIのGEO (Geospatial Environment Online)システムは、飛行の安全性と制限の更新に関する情報をリアルタイムで提供する、制限空域でのUAVの飛行を防ぐグローバル情報システムです。例外的な状況では、制限エリアのロック解除を行い、飛行を許可することができます。その前に、ユーザーは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。

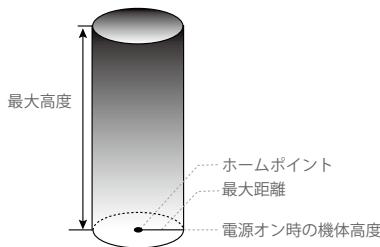
GEOシステムは、現地の法律や規制に完全に準拠していない場合があります。ご自身の飛行の安全性に責任を負い、制限エリアでの飛行のロック解除を要求する前に、関連する法的および規制要件について地方自治体に相談する必要があります。GEOシステムについての詳細は、次のサイトをご覧ください。<https://fly-safe.dji.com>

飛行制限

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

飛行高度と距離制限

最大飛行高度は機体の飛行高度を制限し、最大飛行距離はホームポイント周辺の機体の飛行半径を制限します。飛行の安全性向上のため、DJI Pilot 2 アプリを使用してこれらの制限を設定できます。



飛行中、ホームポイントを手動で更新していない場合

強いGNSS信号

	制限	DJI Pilot 2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。	機体が最大飛行高度に近づいています。慎重に飛行してください。

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。	機体が距離制限に近づいています。慎重に飛行してください。
弱いGNSS信号		
	制限	DJI Pilot 2で表示されるプロンプト
最大高度	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。 明るさが不十分で赤外線検知システムが動作している場合、高度は離陸地点から3 mの高さに制限されます。 明るさが不十分で赤外線検知システムが動作していない場合、高度は離陸地点から60 mの高さに制限されます。	機体が最大飛行高度に近づいています。慎重に飛行してください。
最大距離	制限なし	該当なし

* Aモードは対象外です。Aモードでは60 mに制限されます。

- ⚠️
- ・機体が指定された制限を超えた場合、パイロットは引き続き機体を制御できますが、機体を制限エリアに近づけて飛行させることはできません。
 - ・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。
 - ・高度120 mより上空には飛行させないでください。また、周辺の障害物からは安全な距離を確保してください。
 - ・デフォルトの高度制限を超えて飛行するには、免責事項のプロンプトに同意して、新しい高度制限を有効にしてください。
- 💡
- ・飛行高度の制限は地域によって異なります。現地の法律および規制が定める最大高度を越えて飛行させないでください。

GEO区域

すべてのGEO区域は、DJI公式ウェブサイト <https://fly-safe.dji.com>に一覧表示されていますが、常に更新されます。GEO区域は異なるカテゴリー別に分類され、空港、有人飛行機が低空で操縦されている飛行場、国境、および発電所などの要注意区域が含まれています。

GEO区域を飛行している場合、DJI Pilot 2 アプリに警告プロンプトが表示されます。

- 💡
- ・GEO区域内の操作に関してDJIが提供する設定とアラートは、ユーザーへの飛行の安全性の確保を支援するためだけのものであり、すべての現地の法律および規制への完全な順守を保証するものではありません。各飛行の前に、ユーザーには、関連する現地の法律、規制、要件、および自身の機体の安全性について認識する責任があります。
 - ・機体がGEO区域内またはその周辺にいる場合、飛行に関連する機能はさまざまな程度で影響を受けます。これには、機体の減速、ホームポイントまたは飛行タスクを作成できないこと、および飛行タスクの中止が含まれますが、これらに限定されません。

コンパスのキャリブレーション

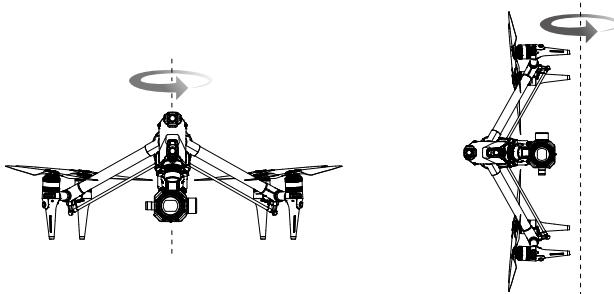
DJI Pilot 2アプリまたは機体のリア インジケーターにおいて、コンパスのキャリブレーションを求めるプロンプトが表示された場合、コンパスのキャリブレーションを行ってください。コンパスをキャリブレーションするときは以下のルールを順守してください：

- 💡 • ホバリング中の長時間露光など、高い精度の機体の向きを要する機能を使用する場合は、写真や動画の品質を確保するためにコンパスをキャリブレーションすることをお勧めします。
- 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。

キャリブレーション手順

開けた場所でキャリブレーションを実行し、以下の手順に従ってキャリブレーションを完了します。

1. DJI Pilot 2 アプリを起動し、ホーム画面でカメラビューに入ります。…、…の順にタップし、[センサーステータス]、[コンパス]、[コンパスのキャリブレーション]と進み、キャリブレーションを開始します。機体リアLEDインジケーターが黄色に点灯したら、キャリブレーションが開始されます。
2. 機体を地上から1.5 mの高度で水平に保持し、360度回転させます。機体リアLEDインジケーターが緑色に点灯します。
3. 機体を垂直に保持し、360度回転させます。



4. 機体リアLEDインジケーターが赤色に点滅した場合は、再度機体キャリブレーションを行ってください。

- ⚠ • キャリブレーションの完了後に機体リアLEDインジケーターが赤色と黄色に交互に点滅する場合は、現在の場所に強い干渉があることを示しています。機体を別の場所に移動させ、再度キャリブレーションしてください。

- 💡 • 離陸前にコンパス キャリブレーションが必要な場合、DJI Pilot 2にプロンプトが表示されます。キャリブレーションが完了すると、プロンプトが消えます。
- コンパス キャリブレーションが完了したら、機体を地面に配置してください。DJI Pilot 2にプロンプトが再度表示される場合は、コンパスを再キャリブレーションする前に、機体を別の場所に移動させてみてください。

フライト前チェックリスト

1. 状態の良い純正部品のみを使用してください。機体、そのコンポーネント、または部品を改造したり変更したりしないでください。外部デバイスを取り付ける際は、機体の総重量が最大離陸重量を超えないようにしてください。さらに、外部デバイスは、機体のトップシェルの範囲内に重心が維持されるように取り付ける必要があります。機体を安定させ、ビジョンシステム、赤外線検知システム、および補助ライトが遮られていないことを確認してください。
2. 送信機やインテリジェントバッテリーなど、全てのデバイスが完全に充電されていることを確認します。
3. 機体や部品内に異物（水、オイル、土、砂など）がないことを確認します。機体の通気口、カーメラの冷却口、モーターの排気口を塞がないでください。
4. プロペラがしっかりと取り付けられ、損傷や変形がないことを確認します。欠けたり、損傷したプロペラは使用しないでください。
5. 機体のモーターがきれいで、良好な状態であることを確認します。プロペラを回してモーターを検査し、モーターがスムーズに回転し、異音がないことを確認します。問題がある場合は、直ちに機体の使用を中止し、DJI サポートにご連絡ください。
6. カメラレンズが清潔かつ良好な状態で、ジンバルが自由に回転できることを確認します。
7. ビジョンシステム、ジンバルカメラ、FPVカメラのレンズ、赤外線センサーのガラス、および補助ライトが清潔で、遮られていないことを確認します。
8. ポートのカバーがしっかりと閉まっていることを確認します。
9. 飛行エリアがGEO区域の外にあり、飛行条件が機体の飛行に適していることを確認します。
10. 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。
11. 機体の電源を入れた後、ESCによりビープ音が鳴っていることを確認してください。
12. 飛行をアシストする上で、DJI Pilot 2が正しく動作していることを確認してください。DJI Pilot 2アプリによって記録されたフライトデータがない場合、特定の状況下（機体の紛失など）で、DJIは、アフターサービスの提供や、責任を負うことができない場合があります。
13. DJI Pilot 2アプリと機体ファームウェア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。
14. 飛行前に必要な場合は、アプリのプロンプトに従ってESCの異常を修正してください。
15. DJI Pilot 2アプリで少なくとも6基の衛星を表示していることを確認してください。
16. リモートIDが最新であり、正常に動作しているかを確認してください。

自動離陸／自動RTH (Return-to-Home)

自動離陸

自動離陸機能の使用：

1. DJI Pilot 2を起動して、ジンバルカメラビューに入ります。
2. フライト前チェックリストの手順をすべて完了します。
3. をタップします。安全に離陸できる状態である場合は、ボタンを長押しして確定します。
4. 機体は離陸し、地上約1.2 mの高さでホバリングします。

自動RTH (Return-to-Home)

自動RTH機能の使用：

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

 • 着陸に適切な場所を選択してください。

モーターの始動と停止

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角または外側下角に向けて倒して、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放します。

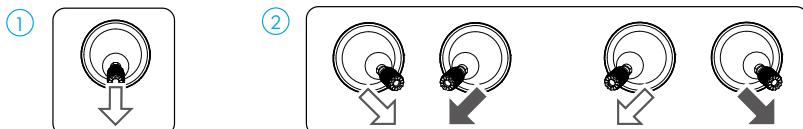


モーターの停止

以下の2つの方法でモーターを停止できます。

方法1：機体が着陸しても、スロットルスティックを下に倒し続けます。モーターは3秒後に停止します。

方法2：機体が着陸したら、スロットルスティックを下に倒し、モーター始動の時と同じCSCコマンドを実行すると、モーターが停止します。モーターが停止したら両スティックを離します。



 • モーターが予期せずに起動したら、コンビネーション スティック コマンド (CSC)を使用してモーターをすぐに停止してください。

飛行テスト

離陸／着陸手順

- 見晴らしのよい平らな場所に、機体の後方が操縦者の方を向くようにして機体を置きます。
- 送信機と機体の電源を入れます。
- DJI Pilot 2を起動して、カメラビューをに入ります。
- 機体の自己診断が完了するまで待ちます。DJI Pilot 2に何らかの異常な警告がプロンプト表示されない場合は、モーターを始動できます。
- スロットルスティックをゆっくり上に倒して、離陸させます。離陸の際は、アプリの飛行ステータス表示と、送信機の振動通知に注意し、飛行の安全を確保してください。離陸が完了する前にスロットルスティックを離すと、モーターはアイドル速度状態になります。
- 着陸させるには、平らな地面の上でホバリングし、スロットルスティックを下に倒して下降させます。
- 着陸後、スロットルを下方向に倒し続けます。モーターは3秒後に停止します。
- 送信機より先に機体の電源を切ります。

💡 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 バッテリー、プロペラが良好な状態であることを確認する際は、必ず目視による点検を実施してください。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ないことを確認してください。
- 機体を輸送する前には、正しく機体が保管されていることを確認してください。

- ⚠️
- DJI Pilot 2で、着陸するように指示するプロンプトが表示された場合は、安全な場所にすぐに機体を着陸させてください。
 - 機体を必ず送信機の伝送範囲で操作してください。範囲外になると、送信機と機体が接続が切れる可能性があり、フェールセーフが起動します（デフォルト設定はRTH）。送信機の電源を切らずに、送信機のRTHボタンを押してRTH（デフォルトのフェイルセーフ設定）を開始します。
 - 高層ビルは、フェールセーフ機能に悪影響を及ぼすことがあります。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おいてください。RTH高度はホームポイントに関連しています。RTH高度がそのエリアの障害物よりも高いことを確認してください。
 - 明るさが不十分な場合、機体はフェールセーフRTH中に障害物を回避できません。送信機信号が正常な場合、RTHを終了し、送信機を使って機体を制御してください。
 - RTH中は、GNSS信号が弱いためにフェールセーフが無効化された場合に備えて、ライブビューと機体の高度を引き続き確認してください。
 - ホームポイントは手動で更新できます。RTH中または着陸中の衝突を避けるため、ホームポイントを建物の内部または近くに設定しないようにしてください。
 - DJI Pilot 2に温度、電圧、過負荷に関するESC警告プロンプトが表示された場合は、機体を帰還させて着陸させてください。RTHが開始されたら、DJI Pilot 2の飛行ステータス表示に注意して、飛行の安全を確保してください。
 - 狭いスペースやGNSS信号の弱いエリアでの飛行は避けてください。そうしないと、ホームポイントが不正確になり、現在の機体と画面に表示されたホームポイントとの距離に誤差が生じる可能性があります。慎重に飛行してください。

付録

付録

仕様

機体	
モデル	T740
機体重量	約3995 g (ジンバルカメラ、バッテリー×2、レンズ、PROSSD、プロペラを含む)
最大離陸重量	4310 g
ホバリング精度範囲	<p>垂直： ±0.1 m (ビジョンポジショニング使用時) ±0.5 m (GNSSポジショニング使用時) ±0.1 m (RTKポジショニング使用時)</p> <p>水平： ±0.3 m (ビジョンポジショニング使用時) ±0.5 m (GNSSポジショニング使用時) ±0.1 m (RTKポジショニング使用時)</p>
RTK ポジショニング精度 (RTK FIX)	1 cm + 1 ppm (水平) 1.5 cm + 1 ppm (垂直)
最大角速度	ピッチ：200°/s ロール：200°/s ヨー：150°/s
最大傾斜角度	Nモード：35° Sモード：40° Aモード：35° Tモード：20° 緊急ブレーキ：55°
最大上昇速度 ^[1]	8 m/s
最大下降速度 ^[1]	垂直：8 m/s チルト：10 m/s
最大水平速度 ^[1]	94 km/h
運用限界高度 (海拔) ^[2]	標準プロペラ：3800 m 高地用プロペラ：7000 m
最大風速抵抗 ^[3]	離着陸：12 m/s 飛行中：14 m/s
最大ホバリング時間 ^[4]	約25分
最大飛行時間 ^[5]	約28分 (ランディングギアが下がった状態) 約26分 (ランディングギアが上がった状態)
モーター型式	DJI 3511s
全球測位衛星システム (GNSS)	GPS + Galileo + BeiDou

プロペラ型式	標準プロペラ : DJI 1671 高地用プロペラ : DJI 1676
動作環境温度	-20°C～40°C
対角寸法	ランディングギアが上がった状態 : 695 mm ランディングギアが下がった状態 : 685 mm
トラベルモード時のサイズ	高さ : 176 mm 幅 : 709.8 mm 長さ : 500.5 mm
ジンバルカメラ	
センサー	35 mm フルサイズCMOS
最大解像度	静止画 : 8192 × 5456 動画 : 8192 × 4320
動画解像度	録画スペックを参照
対応レンズ	DL 18 mm F2.8 ASPHレンズ DL 24 mm F2.8 LS ASPHレンズ DL 35 mm F2.8 LS ASPHレンズ DL 50 mm F2.8 LS ASPHレンズ DL 75 mm F1.8レンズ
写真フォーマット	JPG、DNG
動画フォーマット	MOV、CinemaDNG
操作モード	撮影、録画、再生
露出モード	P、A、S、M
シャッターの種類	電子シャッター
シャッター速度	8～1/8000秒
ホワイトバランス	AWB MWB (2000K～10000K)
ISO感度	写真 ISO : 100～25600 動画 EI (露光指数) 範囲 : 200～6400
ちらつき防止	キャブチャーモード : 自動、50 Hz、60 Hz、オフ
角度ぶれ範囲	ホバリング : ±0.002° 飛行時 : ±0.004°
取り付け方法	クイックリリース
機械的可動範囲	チルト : -128°～+110° (ランディングギアが下がった状態) -148°～+90° (ランディングギアが上がった状態) ロール : -90°～+230° パン : ±330°

操作可能範囲	チルト (ランディングギアが下がった状態) : ジンバルチルト限界拡張前 : -90°～+30° ジンバルチルト限界拡張後 : -115°～+100° チルト (ランディングギアが上がった状態) : ジンバルチルト限界拡張前 : -90°～+30° ジンバルチルト限界拡張後 : -140°～+75° ロール : ±20° パン : ±300°
最大操作速度	DJI RC Plus送信機使用時 : チルト : 120°/s ロール : 180°/s パン : 270°/s DJI Master Wheels使用時 : チルト : 432°/s ロール : 432°/s パン : 432°/s
重量	約516 g (レンズを含まず)
映像伝送	
映像伝送システム	O3 Pro
ライブビュー品質	FPVカメラ : 最大1080p/60fps ジンバルカメラ : 最大1080p/60fps、4K/30fps
最大ライブ動画ビットレート	50 Mbps
最大伝送距離 ^[6]	シングル制御モード : FPVカメラ : 約15 km (FCC)、8 km (CE/SRRC/MIC (日本)) ジンバルカメラ (1080p/60fps ライブ映像) : 約13 km (FCC)、7 km (CE/SRRC/MIC (日本)) ジンバルカメラ (4K/30fps ライブ映像) : 約5 km (FCC)、3 km (CE/SRRC/MIC (日本)) デュアル制御モード : FPVカメラ : 約12 km (FCC)、6.4 km (CE/SRRC/MIC (日本)) ジンバルカメラ (1080p/60fps ライブ映像) : 約11.2 km (FCC)、5.6 km (CE/SRRC/MIC (日本)) ジンバルカメラ (4K/30fps ライブ映像) : 約4 km (FCC)、2.4 km (CE/SRRC/MIC (日本))
最低遅延 ^[7]	FPVカメラ : 90 ms ジンバルカメラ : 90 ms
動作周波数 ^[8]	2.4000～2.4835 GHz 5.150～5.250 GHz (CE: 5.170～5.250 GHz) 5.725～5.850 GHz

伝送電力 (EIRP)	2.4 GHz : <33 dBm (FCC)、<20 dBm (CE/SRRC/MIC (日本)) 5.1 GHz : <23 dBm (CE) 5.8 GHz : <33 dBm (FCC)、<30 dBm (SRRC)、<14 dBm (CE)
バッテリー	
モデル	TB51 インテリジェント バッテリー
容量	4280 mAh
公称電圧	23.1 V
種類	Li-ion
材料	LiCoO ₂
電力量	98.8 Wh
重量	約470 g
動作環境温度	-20°C～40°C
充電温度範囲 ^[9]	-20°C～40°C
最大充電電力	205.5 W
機体経由での充電	非対応
バッテリー充電ハブ	
入力	100-240 V AC、最大8 A
出力	26.4 V、7.8 A
総合定格出力	476 W (USB-Cの65W PD急速充電を含む)
充電時間 ^[10]	高速モード：約35分 (90%までの充電) 標準モード：約55分 (100%までの充電) サイレントモード：約80分 (100%までの充電)
充電温度範囲	-20°C～40°C
重量	約1680 g
メモリーカード	
メモリーカードの種類	DJI PRO SSD 1TB
検知	
前方	測定範囲：1.5～48 m 有効検知速度：≤15 m/s FOV： 水平 90°、垂直 103° (ランディングギアが上がった状態) 水平 72°、垂直 103° (ランディングギアが下がった状態)
後方	測定範囲：1.5～48 m 有効検知速度：≤15 m/s FOV：水平 90°、垂直 103°
側方	測定範囲：1.5～42 m 有効検知速度：≤15 m/s FOV：水平 90°、垂直 85°

上方	測定範囲：0.2～13 m 有効検知速度：≤6 m/s FOV：前方／後方100°、左方／右方90°
下方	測定範囲：0.3～18 m 有効検知速度：≤6 m/s FOV：前方／後方130°、左方／右方160°
動作環境 ^[11]	前方、後方、左方、右方、上方：識別可能な模様のある地表で、適切な明るさのある状態（15ルクス超） 下方：拡散反射表面（>20%）の識別可能な模様のある地表（例：壁、木、人物）で、適切な明るさのある状態（15ルクス超）
ToF赤外線センサー測定範囲	0～10 m
送信機	
モデル	RM700B
駆動時間	内蔵バッテリー：約3.3時間 内蔵バッテリー+外付けバッテリー：約6時間
動作周波数 ^[8]	2.4000～2.4835 GHz 5.725～5.850 GHz
動画出力ポート	HDMI
電源	内蔵バッテリー、もしくは外部バッテリー
連携操作	デュアル制御や複数のオペレーター間での連携操作に対応
消費電力	12.5 W
動作環境温度	-20°C～50°C
保管環境温度	-30°C～45°C（1ヶ月以内） -30°C～35°C（1～3ヶ月） -30°C～30°C（3ヶ月～1年）
バッテリー	内蔵バッテリー：3250mAh-7.2V（セット） 外部バッテリー：WB37 インテリジェントバッテリー
Wi-Fi プロトコル	Wi-Fi 6
Wi-Fi動作周波数	2.4000～2.4835 GHz 5.150～5.250 GHz 5.725～5.850 GHz
Wi-Fi伝送電力 (EIRP)	2.4 GHz : < 26 dBm (FCC)、<20 dBm (CE/SRRC/MIC (日本)) 5.1 GHz : 26 dBm (FCC)、<23 dBm (CCE/SRRC/MIC (日本)) 5.8 GHz : < 26 dBm (FCC/SRRC)、< 14 dBm (CE)
Bluetooth プロトコル	Bluetooth 5.1
Bluetooth 動作周波数	2.4000～2.4835 GHz
Bluetooth 伝送電力 (EIRP)	< 10 dBm

アブリ

アブリ DJI Pilot 2

FPVカメラ

FOV 161°

解像度 1920 × 1080@60fps

- [1] 無風環境下、海拔0 mの高度で、ジンバルカメラとレンズを機体に装着し、他のアクセサリーは装着していない状態で飛行して測定。このデータはあくまで参考用です。
- [2] 微風環境下、ジンバルカメラとレンズを機体に装着し、他のアクセサリーは装着していない状態で測定。このデータはあくまで参考用です。
- [3] 海拔0 mの高度で、ジンバルカメラとレンズを機体に装着し、他のアクセサリーは装着していない状態で飛行して測定。このデータはあくまで参考用です。
- [4] 以下の条件下で測定：ジンバルカメラとレンズを機体に装着し、他のアクセサリーは装着せず、ランディングギアは上がった状態で、4K/24fps H.264 (S35)動画を録画しながら、無風環境下、海拔0 mの高度で、バッテリーが0%に到達するまでホバリング。このデータはあくまで参考用です。実際の値は、アブリ内で確認してください。
- [5] 以下の条件下で測定：ジンバルカメラとレンズを機体に装着し、他のアクセサリーは装着していない状態で、4K/24fps H.264 (S35)動画を録画しながら、無風環境下、海拔0 mの高度で、バッテリーが0%に到達するまで定速36 km/hで前方に飛行時。このデータはあくまで参考用です。実際の値は、アブリ内で確認してください。
- [6] 電波干渉および障害物のない開けた屋外環境下、ジンバルカメラとレンズを機体に装着し、他のアクセサリーは装着していない状態で測定。上記のデータは、各基準下での復路のない片道飛行で最も遠い通信範囲を示しています。飛行中は、アブリで表示されるリマインダーをご注意ください。
- [7] ジンバルカメラの最低遅延は、4K/60fps ProRes RAW動画を録画中に測定された値です。FPVカメラの最低遅延は、強い映像伝送信号がある状態で測定された値です。
- [8] 現地の法規制により、一部の国・地域では、5.1/5.8GHz周波数帯が使用できない、または、5.1GHz周波数帯が屋内でのみ利用可能である場合があります（日本では、5.8 GHz帯は使用不可）。現地の法規制を確認してください。
- [9] バッテリーの温度が10°Cより低い場合、バッテリーの自己発熱機能は自動で有効になります。0°Cより低い低温環境での充電は、電池の寿命を短くする可能性があります。
- [10] 換気の良い、室温25°Cの環境下で測定。高速モードでは、まず、各バッテリーベアが順番に90%まで充電され、その後、8個のバッテリーが一斉に100%まで充電されます。
- [11] ランディングギアの位置（上げた状態と下げた状態）を切り替えている最中は、障害物検知は無効になります。

録画スペック

コーデック	FOV	センサー解像度	センサーFPS/レーント										* S&Qモードを有効にした後に選択					
			23.976	24	25	29.97	30	48	50	59.94	60	72	75	96	100	119.88	120	
			8192 × 4320	17 : 9	849 MBps	849 MBps	885 MBps											
Cinema DNG	FF	7680 × 4320	16 : 9	796 MBps	796 MBps	829 MBps												
		4096 × 2160	17 : 9	212 MBps	212 MBps	221 MBps	265 MBps	265 MBps	425 MBps	442 MBps	531 MBps	531 MBps	637 MBps	663 MBps	849 MBps	885 MBps		
		3840 × 2160	16 : 9	199 MBps	199 MBps	207 MBps	249 MBps	249 MBps	399 MBps	415 MBps	498 MBps	498 MBps	597 MBps	872 MBps	796 MBps	829 MBps		
		5568 × 2952	17 : 9	394 MBps	394 MBps	411 MBps	493 MBps	493 MBps	789 MBps	822 MBps								
	S35	5248 × 2952	16 : 9	372 MBps	372 MBps	387 MBps	465 MBps	465 MBps	744 MBps	775 MBps								
		8192 × 4320	17 : 9	425 MBps	425 MBps	442 MBps	265 MBps	265 MBps	425 MBps	442 MBps	531 MBps	531 MBps						
		7680 × 4320	16 : 9	398 MBps	398 MBps	415 MBps	249 MBps	249 MBps	398 MBps	415 MBps	498 MBps	498 MBps						
		8192 × 3424	2.39 : 1										505 MBps	526 MBps				
ProRes RAW	FF	4096 × 2160	17 : 9	106 MBps	106 MBps	111 MBps	133 MBps	133 MBps	212 MBps	221 MBps	265 MBps	265 MBps	319 MBps	332 MBps	425 MBps	442 MBps	265 MBps	265 MBps
		3840 × 2160	16 : 9	100 MBps	100 MBps	104 MBps	124 MBps	124 MBps	199 MBps	207 MBps	249 MBps	249 MBps	299 MBps	311 MBps	398 MBps	415 MBps	249 MBps	249 MBps
		5568 × 2952	17 : 9	198 MBps	198 MBps	206 MBps	247 MBps	247 MBps	395 MBps	412 MBps	494 MBps	494 MBps						
		5248 × 2952	16 : 9	186 MBps	186 MBps	194 MBps	232 MBps	232 MBps	372 MBps	387 MBps	465 MBps	465 MBps						
	S35	8192 × 4320	17 : 9	377 MBps	377 MBps	393 MBps	471 MBps	471 MBps										
		7680 × 4320	16 : 9	352 MBps	352 MBps	396 MBps	442 MBps	442 MBps										
		4096 × 2160	17 : 9	94 MBps	94 MBps	98 MBps	118 MBps	118 MBps	189 MBps	197 MBps	236 MBps	236 MBps	283 MBps	295 MBps	377 MBps	393 MBps	471 MBps	471 MBps
		3840 × 2160	16 : 9	88 MBps	88 MBps	92 MBps	111 MBps	111 MBps	177 MBps	184 MBps	221 MBps	221 MBps	265 MBps	265 MBps	354 MBps	369 MBps	442 MBps	442 MBps
H.264	FF	4096 × 2160	17 : 9	19 MBps	26 MBps	26 MBps	26 MBps	26 MBps	38 MBps	38 MBps	38 MBps	38 MBps	38 MBps	38 MBps				
		3840 × 2160	16 : 9	19 MBps	26 MBps	26 MBps	26 MBps	26 MBps	38 MBps	38 MBps	38 MBps	38 MBps	38 MBps					
		4096 × 2160	17 : 9	19 MBps	26 MBps	26 MBps	26 MBps	26 MBps										
	S35	3840 × 2160	16 : 9	19 MBps	26 MBps	26 MBps	26 MBps	26 MBps										
		4096 × 2160	17 : 9	19 MBps	26 MBps	26 MBps	26 MBps	26 MBps										
		3840 × 2160	16 : 9	19 MBps	26 MBps	26 MBps	26 MBps	26 MBps										

ファームウェア更新

DJI Pilot 2 アプリまたはDJI Assistant 2（Inspireシリーズ）を使用して、送信機、機体、その他の接続されたDJIデバイスを更新します。

DJI Pilot 2の使用

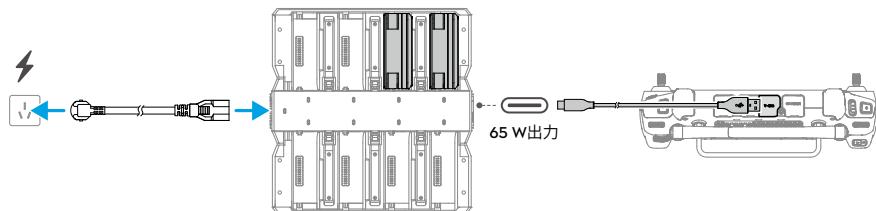
機体と送信機

1. 機体と送信機の電源を入れます。機体が送信器にリンクされていること、バッテリー残量が25%以上であること、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ます。
2. DJI Pilot 2を起動します。新しいファームウェアが使用可能な場合、プロンプトが表示されます。タップすると、ファームウェア更新ページに移動します。
3. [すべて更新]をタップすると、DJI Pilot 2が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、機体と送信機が自動的に再起動します。

- ⚠️
- ・更新する前に、送信機のバッテリー残量が25%以上であることを確認してください。更新には約15分かかります（ネットワークの強度によって異なります）。更新処理中は、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。
 - ・ジンバルカメラと機体に挿入されたTB51 インテリジェント バッテリーが最新版のファームウェアに更新されます。

充電ハブとインテリジェント バッテリー

DJI Pilot 2 アプリを使用して、バッテリーハブと、最大8個のTB51バッテリーのファームウェアを同時に更新します。



1. TB51バッテリーをバッテリーポートに挿入し、充電ハブに電力を供給します。
2. USB-C - USB-Aデータケーブルを使用して、充電ハブのUSB-Cポートを送信機のUSB-A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を起動します。バージョン更新が使用可能な場合、充電ハブのファームウェア更新が必要であることがホーム画面にプロンプト表示されます。プロンプトをタップして充電ハブの更新ページに移動します。

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防ぐため、ファームウェア更新中はUSB-C - USB-Aデータケーブルの接続を外さないでください。

DJI Assistant 2 (Inspireシリーズ) の使用

DJI Assistant 2 (Inspireシリーズ) は送信機と機体の更新には対応していますが、充電ハブの更新には対応していません。充電ハブを更新するにはDJI Pilot 2 アプリを使用します。

機体と送信機

- Assistantソフトウェアでは複数のDJIデバイスを同時に更新できないため、送信機または機体を1台ずつ、USB-C - USB-AデータケーブルでパソコンのUSB-Aポートに接続します。
- パソコンがインターネットに接続され、DJIデバイスの電源が入っていてバッテリー残量が25%以上あることを確認してください。
- Assistantソフトウェアを実行し、DJIアカウントでログインして、メインビューに移動します。
- 左側のファームウェア更新ボタンをタップします。
- 更新するファームウェアのバージョンを選択し、クリックして更新します。ファームウェアのダウンロードと更新が自動的に行われます。
- 更新正常終了のプロンプトが表示され、デバイスの更新が完了すると、DJIデバイスは自動的に再起動します。

- ⚠ • バッテリーファームウェアは、機体のファームウェアに含まれています。必ずすべてのバッテリーを更新してください。
- 更新する前に、機体と送信機のバッテリー残量が25%以上あることを確認してください。
- 更新中はDJIデバイスがパソコンに正しく接続されていることを確認してください。
- 更新処理中、ジンバルがゆっくりと動作し、機体のLED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待ちます。
- ファームウェア更新、システムキャリブレーション、またはパラメーター設定を行っているときは、機体を人や動物に近づけないでください。
- 安全のため、必ず最新版のファームウェアを使用してください。
- ファームウェア更新が完了した後、送信機と機体が未接続になる場合があります。必要に応じて、デバイスを再接続します。
- メーカー指定以外のハードウェアとソフトウェアは使用しないでください。

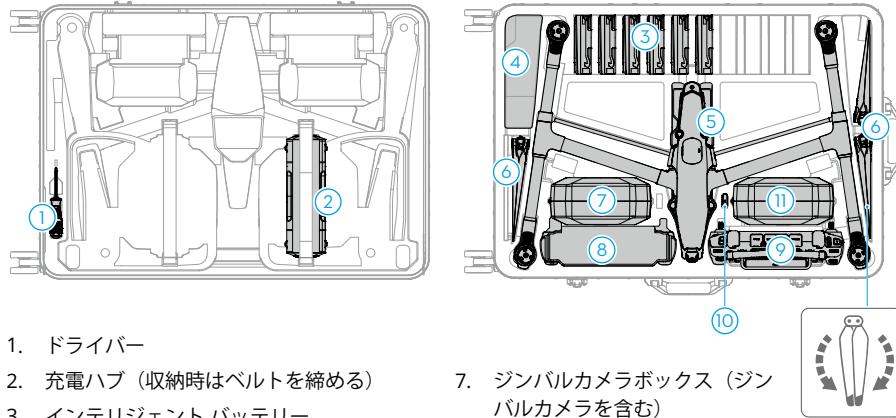
保管・運搬・メンテナンス

- ・ 湿気や埃の多い場所に製品を保管しないでください。機体は室温25°Cの涼しく乾燥した場所で、直射日光を避けて保管するのが理想的です。
- ・ 湿気や埃の多い場所にジンバルカメラを保管しないでください。環境湿度の推奨範囲は20～90% RHです。
- ・ 製品の保管環境温度は-35°C～40°Cです（TB51インテリジェントバッテリーを除く）。
- ・ 長期間保管する場合や運搬中は、機体からジンバルカメラを取り外してください。ジンバルダンパーが破損する恐れがあります。
- ・ 運搬中は機体がトラベルモードになっていることを確認してください。機体の運搬時には常にトロリーケースを使用することをお勧めします。
- ・ 機体を定期的にメンテナンスすることをお勧めします。墜落後や衝突後は、機体の各パーツを確認してください。問題が発生した場合やご質問がある場合は、DJIサポートまたはDJI正規代理店にご連絡ください。
- ・ 製品を可能な限り最良の状態に保つため、また安全上の潜在的な問題を軽減するため、製品を長期間使用した後はメンテナンスを行ってください。メンテナンスを行うべき頻度は、製品を使用する頻度によって異なります。メンテナンスは少なくとも6ヶ月に1回は行ってください。変形機構の通常の耐用年数は3年以上です。内部ギアボックスとランディングギアの上げ下げをサポートするステアリングギアのグリースは、約6ヶ月で、ある程度摩耗または消費します。そのため、経時に変形中の音が大きくなるのは正常です。問題が発生した場合やご質問がある場合は、購入や交換についてDJIサポートにお問い合わせください。
- ・ 機体のフレームアームに潤滑油を差さないでください。
- ・ スクリューロッドの外側の防塵カバーに触れないでください。
- ・ ヒンジに潤滑油を差さないでください。
- ・ 詳細は、メンテナスマニュアルを参照してください。

トロリーケース

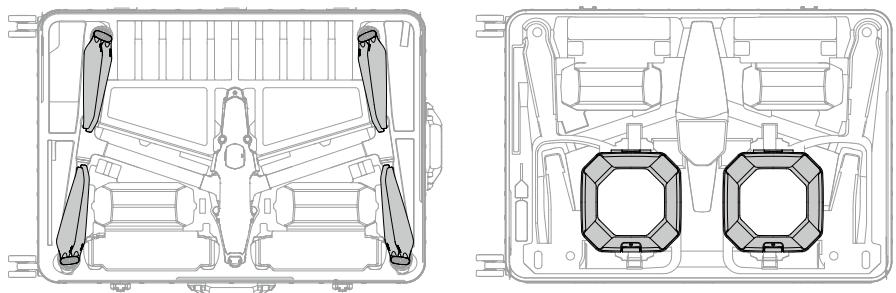
保管用トロリーケースの使用

通常の保管：初期設定の製品の状態は以下のとおりです。



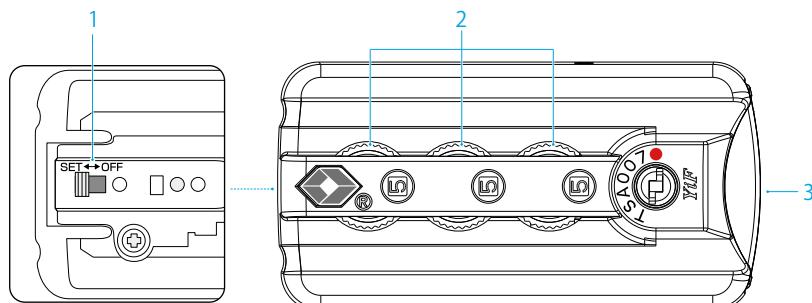
プロペラを取り付けた機体の保管：プロペラを取り付けた状態での機体の保管は、一時的な移動の場合にのみ適しています。プロペラやトロリーケースの損傷を防ぐため、必ず下図のとおりに保管してください。長期間保管する場合は、プロペラを取り外して折りたたみ、トロリーケースの対応する収納部に入れることをお勧めします。

ジンバルカメラとレンズボックスの保管：トロリーケースに入れてベルトを締めます。



💡 • ジンバルカメラとレンズボックスを収納した後は、充電ハブをトロリーケースに入れることができません。

トロリーケースのロック方法



1. リセットスイッチ
2. ダイヤル
3. ボタン

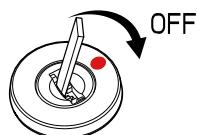
ダイヤル番号の設定

ダイヤル番号の初期設定は000です。次の手順に従ってダイヤル番号をリセットします。

1. ロックの背面にあるリセットスイッチを[SET]に切り替えます。
2. 自分の設定したい番号に、ダイヤルを調整します。
3. リセットスイッチを[OFF]に切り替えて、設定を終了します。
4. 新しい番号を忘れないようにしてください。

ダイヤル番号の使用

1. ダイヤルを正しい番号に調節し、ボタンを押してロックを開きます。
2. ロックを押し下げ、ダイヤルをランダムな番号に調節してトロリーケースをロックします。



ロックシリンダーが開いた場合は、ツールを使用し、矢印の方向に赤い点の位置まで回し、再びロックします。

ツールは、ロックシリンダーに挿入できるものなら何でも使用できます。

トラブルシューティングの手順

1. 初回飛行前に、バッテリーが使用できませんが、なぜでしょうか？

初回飛行前にバッテリーを充電して、バッテリーをアクティベーションする必要があります。

2. 飛行中、ジンバルのドリフト問題が起きる場合、どのように解決すればよいですか？

DJI Pilot 2 アプリで、IMUとコンパスをキャリブレーションしてください。問題が解決しない場合、DJIサポートにお問い合わせください。

3. 機能しません

充電によって、インテリジェント バッテリーと送信機がアクティベーションされているかを確認します。問題が解決しない場合、DJIサポートにお問い合わせください。

4. 電源投入と起動に関する問題

バッテリーから電源供給されているかを確認します。電源供給されても正常に起動しない場合は、DJIサポートまでお問合せください。

5. ソフトウェア更新の問題

ユーチャ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、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構成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サポートに連絡してください。

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サポートに連絡してください。

リスクと警告

電源を入れた後、機体が何かしら危険を検知すると、DJI Pilot 2 アプリに警告プロンプトが表示されます。

以下に記載している状況に注意してください。

1. その場所が離陸に適していない場合。

2. 飛行中に障害物を検出した場合。

3. その場所が着陸に適していない場合。

4. コンパスまたはIMUが干渉に影響され、キャリブレーションの必要がある場合。

5. プロンプトが表示されたら画面上の指示に従います。

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

バッテリーを廃棄する際は、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、直ちにバッテリーを廃棄してください。

バッテリーのバッテリー残量ボタンが不能になり、バッテリーを完全に放電できない場合は、バッテリーの廃棄業者もしくはリサイクル業者に問い合わせて、サポートを受けてください。

C3認証

Inspire 3はC3認証に適合しています。Inspire 3を欧州経済領域（EEA、すなわち欧州連合とノルウェイ、アイスランド、リヒテンシュタイン）で使用するときには、要件や規制が一部あります。

UAS クラス	C3
音量レベル	98 dB(A)
最大プロペラ速度	7100 RPM
最大サイズ（ペイロードを取り付けてプロペラ回転時）	ランディングギアが上がった状態： 860.7 × 927.71 × 508.85 mm
	ランディングギアが下がった状態： 1011.69 × 800.6 × 369.29 mm

MTOMについて

Inspire 3（モデルT740）のMTOMは2個のバッテリー、ジンバルカメラ、レンズ（バランスリングとフード付き）、DJI PROSSD、4枚のプロペラを含め4310 gを超えず、C3要件に準拠しています。

MTOM C3要件に適合するためには、以下の指示に従う必要があります。従わない場合は、機体はC3 UAVとして使用することができません。

- 機体に他のペイロードを追加しない。いかなる飛行でもMTOMは4310 gを超えないことを確認してください。
- インテリジェント バッテリーやプロペラなどで、適用条件を満たしていない交換部品は、いかなる物も使用しない。
- 機体を改造しない。

ダイレクトリモートID

- 伝送方法：Wi-Fiビーコン。
- 機体にUASオペレーター登録番号をアップロードする方法：DJI Pilot 2 アプリに入り、[GEO区域マップ]、[UASリモートID]と進み、UASオペレーター登録番号をアップロードします。

認定アクセサリーを含む品目一覧

部品	重量	サイズ
Zenmuse X9-8K Air ジンバルカメラ	約516 g	127.5 × 120.6 × 156.0 mm
DL 18 mm F2.8 ASPHレンズ	約182 g	Φ64.5 × 62.8 mm
DL 24 mm F2.8 LS ASPHレンズ	約178 g	Φ55.0 × 71.2 mm
DL 35 mm F2.8 LS ASPHレンズ	約179 g	Φ55.0 × 71.2 mm
DL 50 mm F2.8 LS ASPHレンズ	約182 g	Φ55.0 × 71.2 mm
DLレンズ ND4フィルター (Φ46 mm)	約9 g	Φ46 mm
DLレンズ ND8フィルター (Φ46 mm)	約9 g	Φ46 mm
DLレンズ ND16フィルター (Φ46 mm)	約9 g	Φ46 mm
DLレンズ ND32フィルター (Φ46 mm)	約9 g	Φ46 mm
DLレンズ ND64フィルター (Φ46 mm)	約9 g	Φ46 mm
DLレンズ ND128フィルター (Φ46 mm)	約9 g	Φ46 mm
バランスリング	約9 g	Φ46 mm
DLレンズ プロテクター (Φ46 mm)	約9 g	Φ46 mm
Inspire 3 折りたたみ式クイックリリース プロペラ	約12.7 g	40.6 × 18 cm
PROSSD 1TB	約45.5 g	96 × 29.4 × 10.3 mm
TB51 インテリジェント バッテリー	約470 g	117.3 × 90 × 33.3 mm
TB51 インテリジェント バッテリー充電ハブ	約1680 g	84 × 97 × 243.1 mm (折りたたんだ状態)
Inspire 3高地用折りたたみ式クイックリリースプロペラ	約13.3 g	40.6 × 19.3 cm

スペアおよび交換部品の一覧

Inspire 3 折りたたみ式クイックリリースプロペラ (1組) (モデル: DJI 1671)

Inspire 3 高地用折りたたみ式クイックリリースプロペラ (1組) (モデル: DJI 1676)

TB51 インテリジェント バッテリー (モデル: TB51-4280-23.1)

送信機の警告

機体との接続が切れて2秒以上経過すると、送信機のインジケーターが赤色で点灯します。

機体との接続が切れると、DJI Pilot 2 アプリは警告を表示します。

送信機の電源が入っている状態で、タッチ画面がオフになっており、機体と接続せずに5分間操作しない場合、アラートが鳴ります。さらに30秒経過すると、自動的に電源がオフになります。操作スタイルを動かすか、送信機の他の操作を行うと、アラートは止まります。

- 送信機と他の無線機器との干渉を避けてください。近くにあるモバイル端末のWi-Fiを、必ずオフにしてください。干渉がある場合は、できるだけ早く機体を着陸させてください。
- 送信機を飛行モニターとして使用しているとき、照度条件が明るすぎたり暗すぎたりする場合は、機体を操作しないでください。飛行操作中に直射日光下で送信機を使用するとき、ユーザーには画面の明るさを適切に調整することが求められます。

- 意図しない操作ミスが発生した場合、操作スティックから手を放すか、飛行一時停止ボタンを押してください。

C3 フームウェアバージョン情報

機体ファームウェア	v01.00.00.10
送信機ファームウェア	v01.04.03.00
TB51 インテリジェント バッテリー	v04.01.00.51
DJI Pilot 2	v5.0.1.10

フームウェア更新の毎回の更新内容を確認するには、Inspire 3 リリースノートを参照してください。

www.dji.com/inspire-3/downloads

GEOアウェアネス

ドローンのGEO区域とDJI GEO区域

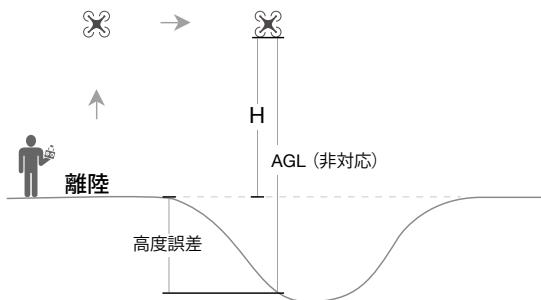
DJIは安全な飛行環境の維持に取り組みます。これは、現地の規制およびEU加盟国の国内当局が定める無人航空機 地理的区域 (UGZ) への準拠を含みます。DJI には独自の地理空間環境オンラインシステム (GEO) があり、飛行上の懸念がある規制領域を含む、広範な地理的区域を対象としています。DJIのGEOシステムは長年にわたり順調に運用され、公式のUGZデータベースがない場合も飛行と公共の安全を効果的に保護しています。

多くの国では現在UGZが使用できないため、将来的にはDJI GEO区域はEUのUGZと共存していくまです。ユーザーは、現地の規制と、操作する場所の飛行制限を確認する責任を負います。

本マニュアルおよびDJI公式ウェブサイトに記載のGEO区域とは、DJI GEO区域とジオフェンシング機能を意味し、規制により定められたGEOアウェアネス機能のUGZではありません。

AGL (対地高度)について

GEOアウェアネスの垂直制限はAMSL高度（海拔高度）またはAGL高度（対地高度）を使用することができます。これら2つの基準の選択は、各UGZに対して個別で指定されています。本製品では、AMSL高度とAGL高度のどちらにも非対応です。アプリのカメラビューで表示されるH（高さ）は、機体の離陸ポイントから機体までの高さです。離陸ポイントからの高さは近似として使用することができますが、指定されたUGZに対する所定の高度／高さと多少異なる場合があります。ユーザーには、遠隔操作でも、UGZの垂直制限を超えないようにする責任があります。



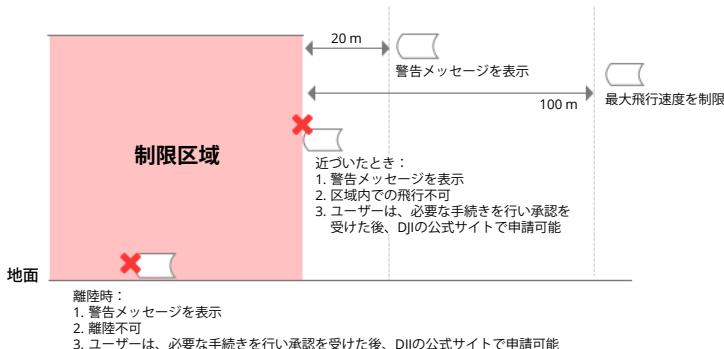
DJI GEO区域とジオフェンシング機能

DJI GEO区域は7つのカテゴリーに分けられ、そのうち5つのみが有効です。同じ位置に複数の制限が設定されている場合、アラートは次の順に生成されます。

制限区域 > 承認区域 > 高度制限区域 > 強化警告区域 > 警告区域

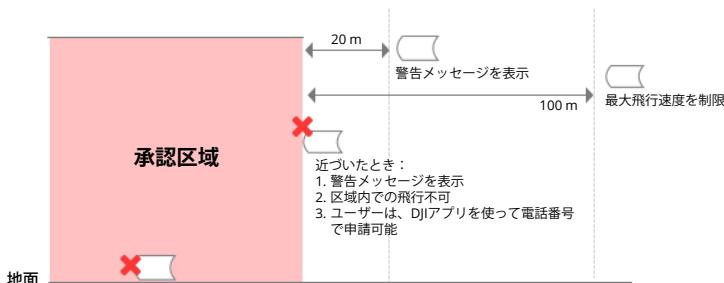
制限区域

DJIアプリに赤色で表示されます。ユーザーに警告メッセージがプロンプト表示され、飛行は妨げられます。無人航空機（UA）はこれらの区域内では飛行も離陸もできません。制限区域はロック解除できます。ロック解除するにはflysafe@dji.comまで問い合わせるか、<https://fly-safe.dji.com>で「飛行制限の解除」にアクセスしてください。



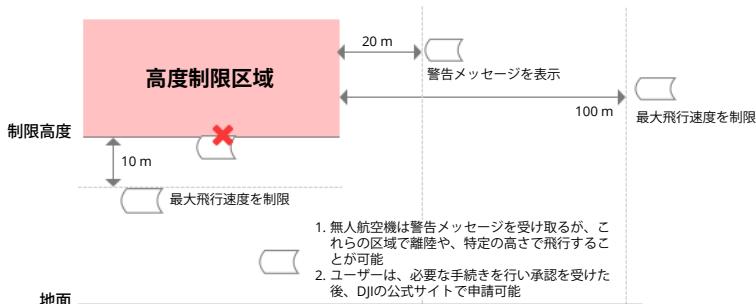
承認区域

アプリに青色で表示されます。ユーザーに警告メッセージがプロンプト表示され、デフォルトでは飛行が制限されます。無人航空機は、承認を受けない限り、これらの区域内では飛行も離陸もできません。承認済のユーザーは、DJI認証済みアカウントを使用して、承認区域のロックを解除できます。



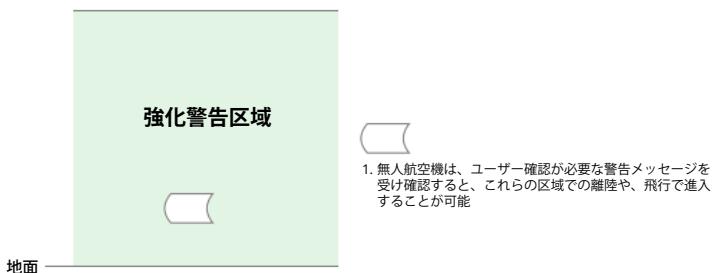
高度制限区域

高度制限区域は、高度が制限された区域で、マップではグレーで表示されます。近くと、ユーザーはアプリで警告メッセージを受信します。



強化警告区域

ドローンがこの区域の端に達すると、ユーザーに警告メッセージがプロンプト表示されます。



警告区域

ドローンがこの区域の端に達すると、ユーザーに警告メッセージがプロンプト表示されます。



規制制限区域

現地の規制と規定により、特別エリアの一部の範囲で飛行が禁止されています。（例：刑務所）

軽量UAV用の承認区域（中国）：

承認区域では、120 m以下の高度で飛行する軽量UAVのパイロットは飛行許可を取得する必要がありません。承認区域で120 mを超える高度で、または承認区域以外のGEO区域で中型UAVの飛行を計画しているパイロットは、離陸前にUTMISSで許可を取得する必要があります。

GEOアウェアネス機能のUGZ区域



EASA通知

ご使用前に同梱のドローン情報通知書を必ずお読みください。

トレーサビリティに関するEASA通知の詳細については、以下のアドレスにアクセスしてください。

<https://www.easa.europa.eu/en/document-library/general-publications/drones-information-notices>

説明書の提供元

本マニュアルはSZ DJI Technology, Inc.から提供されたもので、内容は変更される場合があります。Lobby of T2, DJI Sky City, No. 53 Xianyuan Road, Xili Community, Xili Street, Nanshan District, Shenzhen, China, 518057.

FARリモートIDコンプライアンス情報

機体本体は14 CFR Part 89の要件に準拠しています。

- 機体は、離陸前にリモートIDシステムの飛行前セルフテスト (PFST)を自動的に開始し、PFSTに合格しない限り離陸はできません^[1]。リモートIDシステムのPFSTの結果は、DJI Pilot 2 アプリなどのDJI飛行制御アプリで確認できます。

- 機体は飛行前から電源オフまで、リモートIDシステムの機能をモニタリングします。リモートIDシステムが誤動作または故障した場合は、DJI Pilot 2 アプリなどのDJI飛行制御アプリにアラーム情報が表示されます。
- ユーザーはDJI飛行制御アプリを継続してフォアグラウンドで実行して、常に送信機の位置情報を取得できるようにするものとします。

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

アフターサービス情報

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

お問い合わせはコチラ



連絡先
DJI サポート

本内容は変更されることがあります。



<https://www.dji.com/inspire-3/downloads>

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

DJIとINSPIREはDJIの商標です。
Copyright © 2023 DJI All Rights Reserved.