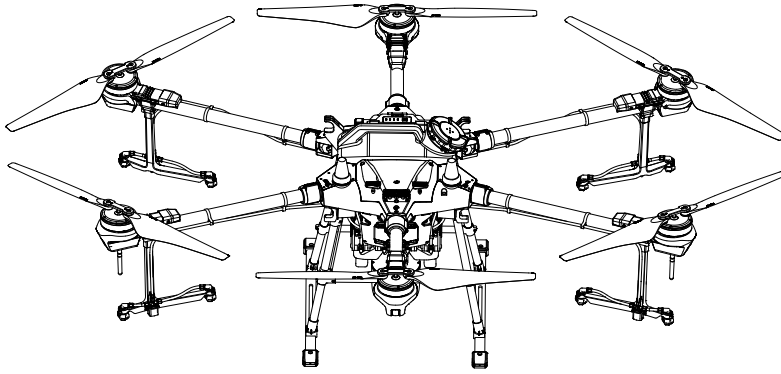
AGRAS T20

クイックスタートガイド

v1.2



機体

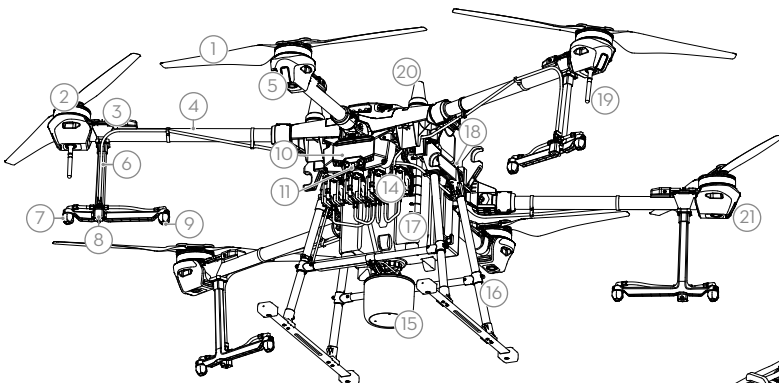
AGRAS™ T20は、折りたたみ式フレーム、クイックリリース式噴霧タンク、フライトバッテリーなどの刷新されたデザインを特長としており、交換／取り付け／保管がより簡単になっています。安定性と信頼性の高いモジュール式航空電子システムは、専用の業務用フライトコントローラーOCUSYNC™ 2.0 HD伝送システムやRTKモジュールと統合されています。デュアルIMUと気圧計を搭載し、飛行の安全性を確保するためにデジタル信号とアナログ信号の両方を含む推進制御システムの冗長設計を採用しています。

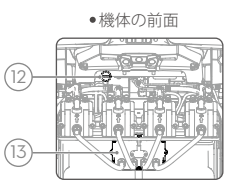
GNSS + RTKデュアル冗長システムは、GPS、GLONASS、BeiDou、およびGalileoに対応しています。T20は、オンボード D-RTK™と併用した場合、cmレベルの測位*もサポートします。デュアルアンテナ技術は、磁気干渉に対し、強力な耐干渉性を発揮します。

アップグレードされた噴霧システムは、積載ペイロードの点で改善されています。また、4チャンネルの電磁流量計を搭載し、全てのスプリンクラーでムラのない噴霧を保証します。

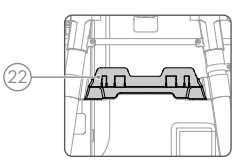
新世代の全方向デジタルレーダーにより、地形フォロー、障害物検知、全水平方向の迂回などの機能を提供します。機体には広角FPVカメラが搭載され、ユーザーは機体の前面から地形を観察できます。

工業デザインと素材により、T20は防塵性、防水性、耐腐食性を備えています。機体の保護等級はIPX6（IEC規格60529）です。一方、航空電子システム、噴霧制御システム、推進ESCシステム、レーダーモジュールの保護等級はIP67までです。

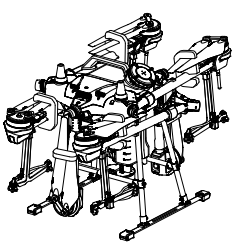




底面図



右側面図



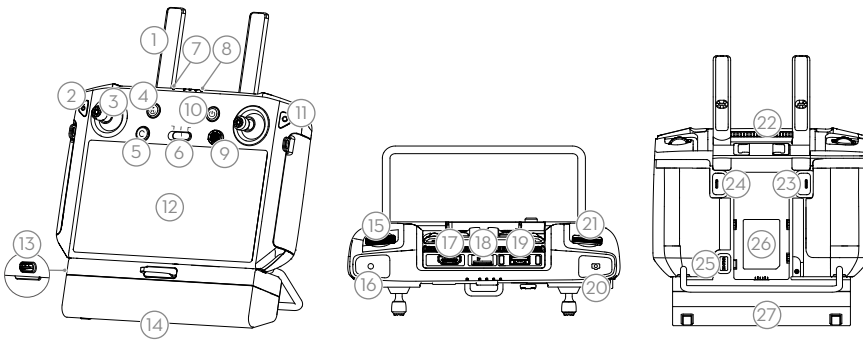
折りたたんだ状態

1. プロペラ
2. モーター
3. ESC
4. フレームアーム
5. 機体の前面インジケーター（3本のフロントアーム）
6. ホース
7. スプリンクラー
8. 電磁式排出弁
9. ノズル
10. 航空電子システム
11. FPVカメラ
12. USB-Cポート（航空電子システムの底面、防水カバーの下）
13. 4チャンネル電磁式流量計
14. 吐出ポンプ
15. 全方向デジタルレーダー
16. ランディングギア
17. 噴霧タンク
18. バッテリー収納部
19. OcuSyncアンテナ
20. オンボードD-RTKアンテナ
21. 機体ステータスインジケーター（3本のリアアーム）
22. 送信機ホルダー

* DJI D-RTK 2高精度GNSSモバイルステーション（別売）またはDJI認定のネットワークRTKサービスを使用する必要があります。

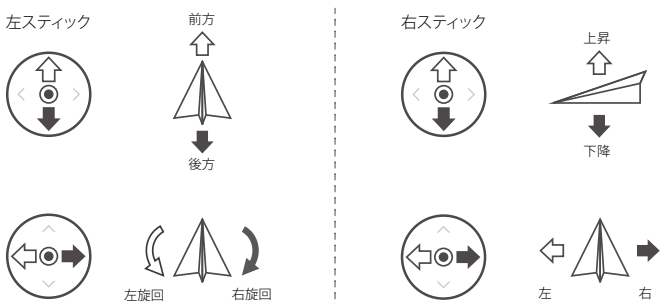
送信機

スマート送信機 2.0は、DJI™ のOcuSync 2.0伝送システムを使用し、最大制御距離は3 km*で、Wi-FiおよびBluetooth機能に対応しています。送信機には、DJI Agrasアプリが内蔵され、高輝度の5.5インチ専用画面が搭載され、滑らかさと安定性が大幅に向上しています。RTKドングルを送信機に接続すると、ユーザーはcmレベルの精度で作業を計画できます。送信機の複数機制御モードは、最大5機の機体の同時操作を調整でき、パイロットは非常に効率的に作業することができます。内蔵バッテリーと外部バッテリーの両方を使用して、送信機に電力を供給できます。合計稼働時間は最大4時間で、長時間での高強度の作業要件を完全に満たしています。



1. アンテナ
2. 戻るボタン／ファンクションボタン
3. 操作スティック
4. RTHボタン
5. ボタンC3（カスタム可能）
6. フライトモードスイッチ
7. ステータスLED
8. バッテリー残量LED
9. 5Dボタン（カスタム可能）
10. 電源ボタン
11. 確認ボタン
12. タッチスクリーン
13. USB-C充電ポート
14. ドングル収納部カバー
15. 噴霧流量ダイヤル
16. 噴霧ボタン
17. HDMIポート
18. microSDカードスロット
19. USB-Aポート
20. FPV／マップ切替ボタン
21. 作業効率ダイヤル
22. 排気口
23. ボタンC1（カスタム可能）
24. ボタンC2（カスタム可能）
25. バッテリー解除ボタン
26. バッテリー収納部
27. ハンドル

下図では「モード1」を例にして、各操作スティックの動きで実行される機能を説明しています。モード1では、左スティックで機体の前後の動きと向きを制御し、右スティックで高度と左右の動きを制御します。



* 送信機は、高度約2.5mで電波干渉のない開けた環境下で、最大伝送距離（FCC/NCC：5 km、CE/KCC/MIC（日本）／SRRC：3 km）に達することができます。

安全飛行

ご自身や周りの人々の安全を守るため、基本的な飛行ガイドラインを理解することが重要です。

1. 開けた場所で飛行：電柱、電力線、その他の障害物に注意してください。水辺、人や動物の周辺や頭上では、飛行させないでください。
2. 常時、制御を維持する：送信機から手を離さないで、飛行中の機体の制御を維持してください。これは、ルート作業モード／A-Bルート作業モード／スマートReturn-to-Homeなどのインテリジェント機能を使用している場合でも同様です。
3. 視界の維持：常に機体を目視内（VLOS）に入るようにしてください。視界を遮る可能性のある建物や他の障害物の後ろを飛行させることは避けてください。
4. 高度の監視：有人飛行機や他の航空交通の安全のために、地域の法令や規制に従って、高度30メートル未満の高度で飛行させてください。

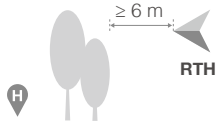
GEO区域などの重要な安全機能の詳細については、https://www.dji.com/flysafeを参照してください。

フライト時の考慮事項

1. 風速が18 km/hを超える場合に機体を使用して噴霧しないでください。
2. 強風（28 km/h以上）／豪雨（12時間雨量が25 mmを超える場合）／雪／霧などの悪天候時に機体を使用しないでください。
3. 推奨される最大動作高度は、海抜2 kmです。海抜3 kmを超えて飛行しないでください。
4. 動作高度が1 kmに達すると、噴霧タンクのペイロード容量は2 kg減少します。1 km上昇するごとに、ペイロード容量はさらに2 kg減少します。
5. 強力なGNSS信号があり、動作中にD-RTKアンテナが遮られていないことを確認してください。

Return-to-Home（RTH）※

次の場合、機体は自動的にホームポイントに戻ります。
スマートRTH：RTHボタンを押します。
フェールセーフRTH：送信機信号ロスト*
機体の20m以内に障害物がある場合、機体は減速し、停止してホバリング状態になります。減速中、機体と障害物の距離が6m以内になると、機体は停止し、障害物から約6mの距離まで戻り、ホバリング状態になります。機体はRTH手順を終了し、その後の指示を待ちます。



* フェールセーフRTHが無効な場合（DJI Agrasアプリのデフォルト設定）、機体は送信機信号がロストした場所でホバリングします。
※「Return-to-Home」は（一社）農林水産航空協会の指針により作業中に使用できません。

・障害物回避は、GNSS信号が弱い状況のときなどに機体が入るATTIモードでは、無効になります。また、動作環境がレーダーモジュールに適していない場合は、使用できません。前述の状況では、特に注意してください。

農薬の使用

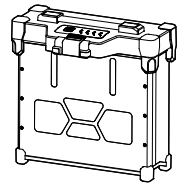
1. 粉末状の農薬は使用しないでください。噴霧システムの耐用年数が短くなる可能性があります。
2. 農薬には毒性があり、健康に深刻なリスクをもたらします。農薬の使用の際は、必ず農薬に記載されている指示に従ってご使用ください。
3. ストレーナー詰まりを避けるため、噴霧タンクに注ぐ前に、浄水で農薬を混合し、混合液をろ過してください。
4. 農薬の効果的な使用は、農薬の濃度、噴霧量、噴霧距離、機体速度、風速、および風向によって左右されます。農薬を使用する際は、すべての要因を考慮してください。
5. 作業中に、人、動物、または周囲の環境の安全性を損なわないでください。

ご自身や周りの人々の安全を守るため、基本的な飛行ガイドラインを理解することが重要です。
免責事項と安全に関するガイドラインを必ずお読みください。

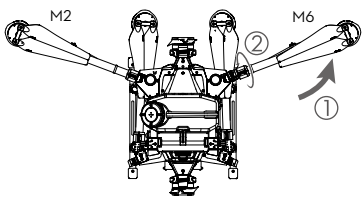
T20を使用する

1. インテリジェント フライトバッテリーの準備

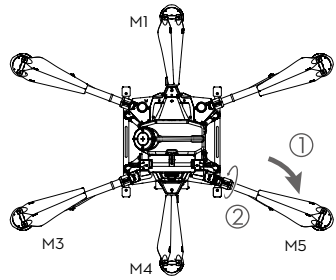
公式のDJIフライトバッテリー（モデル：AB3-18000mAh-51.8V）のみを使用してください。飛行前にバッテリー残量を確認し、対応する説明書に従って充電してください。



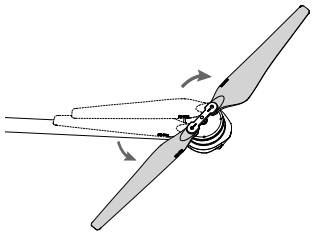
2. 機体の準備



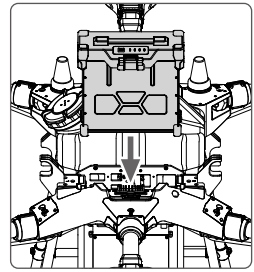
M2およびM6アームを展開し、2つのアームスリーブを締めます。



M3およびM5アームを展開し、次にM1およびM4を展開し、4つのアームスリーブを締めます。



プロペラブレードを広げます。



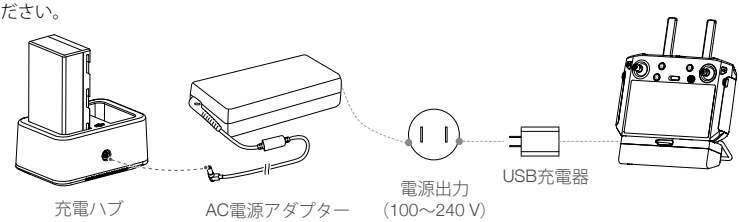
カチッという音がするまで、インテリジェントフライトバッテリーを機体に挿入します。

- バッテリーが機体にしっかりと挿入されていることを確認してください。バッテリーは、機体の電源が入っていないときにのみ挿入または取り外してください。
- バッテリーを取り外すには、クランプを押し下げたままでバッテリーを持ち上げます。
- アームを折りたたむときは、M3とM5のアームを最初に折りたたんでから、M2とM6のアームを折りたたんでください。そうしない場合、アームが破損する恐れがあります。摩耗や傷を減らすため、M1およびM4アームはゆっくりと上下させてください。

3. 送信機の準備

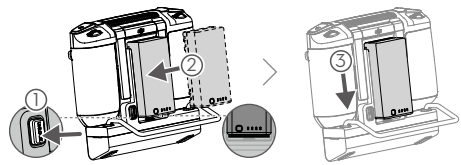
バッテリーの充電

充電ハブとAC電源アダプターを使用して、外部インテリジェント バッテリーを充電します。USB充電器とUSB-Cケーブルを使用して、送信機の内部バッテリーを充電します。初回使用時にはバッテリーを完全に充電してください。



外部バッテリーの取り付け

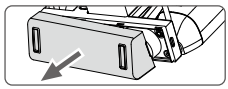
① バッテリー解除ボタンを押し続けます。
② インテリジェント バッテリーを収納部に挿入します。バッテリーの底部が収納部のマークされた線に揃っていることを確認してください。
③ バッテリーを押し下げます。



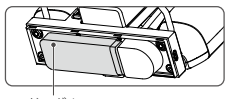
・インテリジェント バッテリーを取り外すには、バッテリー解除ボタンを押したままバッテリーを押し上げます。

4GドングルとSIMカードの取り付け

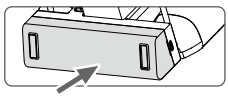
・必ずDJIで承認されたドングルをご使用ください。ドングルは様々なネットワーク規格に対応しています。選択したモバイル ネットワーク プロバイダーに対応するSIMカードを使用して、計画した使用レベルに応じたモバイル データプランを選択します。
・ドングルとSIMカードを使用すると、送信機は特定のネットワークやプラットフォーム（DJI AGプラットフォームなど）にアクセスできます。必ず正しく使用してください。正しく使用しない場合、ネットワークにアクセスできません。



ドングル収納部のカバーを取り外します。



SIMカードを入れたままドングルをUSBポートに挿入してテストします。*

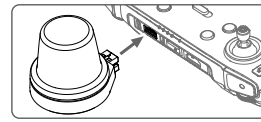


カバーをしっかりと取り付けます。

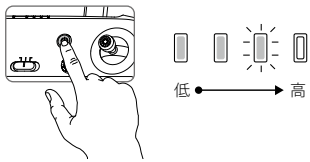
* テスト手順：送信機の電源ボタンを1回押した後、もう1回長押しして送信機の電源を入れます。DJI Agrasの⚙をタップして、ネットワーク診断を選択します。ネットワークチェーン内の全デバイスのステータスが緑色で表示されている場合、ドングルとSIMカードは適切に機能しています。

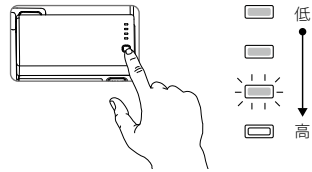
RTKドングルの取り付け

RTK計画方法を使用して作業エリアを計画する場合、送信機のUSB-AポートにRTKドングルを取り付けます。



バッテリー残量の確認

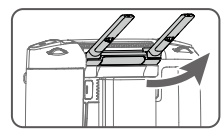




送信機の電源ボタンを1回押して、内部バッテリー残量を確認します。ボタンを1回押し、次に2秒間長押しすると電源オンまたは電源オフになります。
バッテリー残量を確認するには、外部インテリジェント バッテリーのバッテリー残量ボタンを1回押します。

- 外部インテリジェント バッテリーを使用する場合にも、内部バッテリーにある程度の電力があることを確認する必要があります。電力がない場合、送信機の電源を入れることができません。

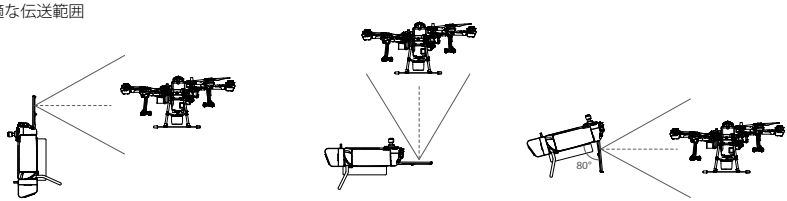
アンテナの調整



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、アンテナの位置によって変動します。アンテナと送信機の背面との間の角度が80°または180°である場合、送信機と機体の間の接続は最適なパフォーマンスを得られます。

機体が最適な伝送範囲から出ないようにしてください。信号が弱い場合は、アンテナを調整するか、機体をもっと近くで飛ばしてください。

最適な伝送範囲



- 送信機と同じ周波数帯を利用するワイヤレス機器は使用しないでください。
- RTKドングルをフィールド計画に使用する場合、計画の完了後にモジュールと送信機の接続を切断する必要があります。そうしない場合、送信機の通信性能に影響します。

---

4. 離陸準備

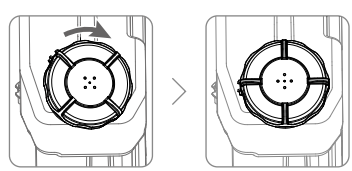
A. 機体の後面を自分のほうに向けて、機体を屋外の平らな地面に置きます。

B. プロペラがしっかりと取り付けられていること、モーターとプロペラの中または上に異物がないこと、プロペラのブレードとアームが展開されていること、およびアームスリーブがしっかりと締められていることを確認します。

C. 噴霧タンクとフライトバッテリーがしっかりと固定されていることを確認します。

D. 噴霧タンクに液体を注ぎ、ふたを締めます。ふたの十字の線が水平と垂直方向に揃っていることを確認してください。

E. 送信機の電源を入れ、DJI Agrasアプリが起動していることを確認してから、機体の電源を入れます。



インターネット

- 初めて使用するときは、DJI Agrasアプリを使用して機体をアクティベートしてください。DJIアカウントとインターネット接続が必要です。

コンパスのキャリブレーション

コンパス キャリブレーションが必要であるとアプリで表示された場合、⚙をタップし、Ⓨをタップし、下までスライドし、[詳細設定]、[センサー]の順に選択します。[コンパス キャリブレーション]セクションで[キャリブレーション]をタップし、画面の指示に従います。

⚠ ・磁性干渉が強い場所では、コンパスのキャリブレーションを実施しないでください。この場所には、電柱または鉄筋で補強された壁がある領域が含まれます。
・キャリブレーション中は、鍵や携帯電話など強磁性体のものを持たないでください。

流量計のキャリブレーション

はじめて作業を行う前に、必ず流量計をキャリブレーションしてください。そうしない場合、噴霧性能に悪い影響が出る恐れがあります。

A. キャリブレーション前の準備：ホース内の気泡を排出する

① 噴霧タンクに約2 Lの水をいれます。

② 以下の「ホース内の気泡を排出する」セクションの説明に従って、自動気泡排出機能で気泡を排出します。ユーザーは気泡を手動で排出することもできます。噴霧ボタンを押して泡を噴霧し、すべての泡が排出されたらもう一度ボタンを押します。

B. 流量計のキャリブレーション

① アプリで[操作の実行]をタップして、操作ビューに入ります。⚙、を順にタップして、流量計セクションの右側にある[キャリブレーション]をタップします。

② キャリブレーションが自動的に開始されます。25秒後、キャリブレーションの結果がアプリに表示されます。
・ キャリブレーションが正常に完了したら、ユーザーは操作を続行できます。
・ キャリブレーションに失敗した場合、「？」をタップして 問題を表示し、解決してください。その後、再キャリブレーションしてください。

ホース内の気泡を排出する

T20は自動気泡排出機能を搭載しています。気泡を排出する必要がある場合は、噴霧ボタンを2秒間押し続けます。気泡が完全に排出されるまで、機体は自動的に排出を行います。

---

5. 飛行

アプリで操作画面に移動します。強いGNSS信号があり、システム ステータスバーにマニュアルルート（GNSS）またはマニュアルルート（RTK）が表示されていることを確認してください。*それ以外の場合、機体は離陸できません。
機体が離陸して作業を自動的に実行できるように、フィールド計画を作成し、操作を選択することをお勧めします。詳細については、「作業の開始」セクションを参照してください。その他の場合は、手動で離陸と着陸を行います。

離陸

コンビネーション スティック コマンド（CSC）を実行してから、スロットルスティックを上に倒すと離陸します。

スロットルスティック
（モード1の右スティック）

着陸

着陸するには、スロットルスティックを下に倒して、機体が地面に着くまで機体を下降させます。モーターを停止させるには、2通りの方法があります。

方法1：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たまま、CSCコマンドを実行してモーターを停止させます。モーターが停止したら両スティックを離します。

* RTKポジショニングを推奨します。アプリ内で、作業ビューに移動して⚙をタップし、RTKをタップして、機体RTKを有効にし、RTK信号を受信する方法を選択します。

方法1　　方法2

- 回転しているプロペラは危険です。回転しているプロペラやモーターから離れてください。近くに人がいる場合や狭い場所では、モーターを始動させないでください。
- モーターの回転中は送信機から手を離さないでください。
- 緊急停止することで破損や怪我のリスクを低減できるような緊急の場合を除き、飛行中にモーターを緊急停止しないでください。
- モーターを停止する場合は方法1を推奨します。方法2を使用してモーターを停止する場合、機体が完全に地面に接していないと転倒することがあります。方法2を実行する場合は、十分に注意してください。
- 着陸後、送信機の電源を切る前に機体の電源を切ってください。

作業の開始

作業エリアと障害物エリアを測量し、設定を行うと、DJI Agrasは内蔵のインテリジェント作業計画システムを使用し、ユーザーの入力に基づいて飛行ルートを作成します。ユーザーは、フィールド計画後に作業を呼び出すことができます。機体は自動的に作業を開始し、計画された飛行ルートに従います。

複雑な地形の使用シーンでは、ユーザーはPHANTOM™ 4 RTKおよびDJI TERRA™を使用して、3D飛行ルートを計画してから、DJI Agrasアプリにルートをインポートして操作します。詳細については、Agras T20ユーザーマニュアルを参照してください。

フィールド計画

DJI Agrasアプリは、ウェイポイント／障害物／キャリブレーションポイントに機体を飛行させたり、送信機／RTKドングルを取り付けた送信機／RTKデバイスをこれらのポイントまで持ち歩いたりすることで、飛行経路の計画をサポートします。以下のルートは、RTKドングルが接続された送信機を持ってポイントまで歩いて計画をたてる例を説明しています。計画する前に、RTKドングルが送信機に取り付けられていることを確認してください。

送信機の電源を入れます。DJI Agrasを起動します。

計画フィールドをタップし、**RTKを持って歩く**を選択して、**RTKドングルを持って歩く**の順に選択します。

RTK設定では、RTK信号の受信方法を選択し、対応する設定を構成してください。画面上部の機体ステータスバーが緑色であることを確認してください。

送信機を持って作業エリアの境界に沿って歩き、曲がり角で**ウェイポイントを追加 C2**をタップします。

順番に各障害物*まで歩いて**障害物モード C1**タップします 。*

障害物の周りを歩き、障害物の周囲の数箇所で**障害物を追加 C2** をタップします。*

ウェイポイントモード C1をタップして、作業エリアに端点を追加するために戻ります。

測位基準点まで歩き、**測位基準点**をタップします。

ウェイポイントと飛行ルートは編集できます。ウェイポイントの位置を微調整し、距離とライン間隔を設定し、◎アイコンをタップまたはドラッグしてルートの方向を調整します。

フィールド計画を保存します。

計画の作成が終了したら、画面の左下にある⌂をタップして、 ホーム画面に戻ります。

*作業エリアに障害物がある場合。

- 測位基準点は、位置情報の差違によって生じる飛行ルートの偏りを修正するために使用されます。金属製の杭や目立つ目印など、キャリブレーション用の固定参照点を1つ以上選択してください。この操作により、作業時の偏り修正のため簡単に識別できます。

作業を実行

機体をいずれかのキャリブレーションポイントに置きます。

アプリのホーム画面で**作業の実行**をタップします。

をタップして、フィールドリストからフィールドを選択します。

編集をタップして、ウェイポイントと飛行ルートを再度編集します。

呼び出しをタップし、**測位誤差を補正**をタップしてください。

開始をタップします。

作業パラメーターを設定して、確認します。

自動離陸の高さを設定し、スライダーを動かして離陸します。機体は自動的に作業を実行します。

- 開けた場所でのみ離陸し、動作環境に応じて適切な自動離陸高度を設定してください。
- 作業は、操作スティックを少しでも動かすと、一時停止になります。機体は中断地点でホバリングしてそのポイントを記録します。この後、機体は手動で制御することができます。作業を続行するには、 リスト上の実行タグからもう一度その作業を選択すると、機体は自動的に中継地点に戻り、作業を再開します。中継地点に戻るときは、機体の安全に注意してください。
- ルート作業モードでは、機体は障害物を回避できます。これはデフォルトで無効になっていますが、アプリで有効にできます。この機能が有効な場合、機体が障害物を検出すると、機体は減速して障害物を回避し、元の飛行経路に戻ります。
- ユーザーは、アプリで作業が完了した後に機体が実行するアクションを設定できます。

その他の作業モード

A-Bルート、マニュアル、マニュアルプラスの各作業モードの詳細については、Agras T20ユーザーマニュアルを参照してください。

その他の機能

作業再開

システムデータ保護

タンクの液体切れ

詳細については、Agras T20ユーザーマニュアルを参照してください。

6. メンテナンス

日常的に（噴霧後は速やかに）、機体のすべての部品と送信機をお手入れしてください。

1. 噴霧タンクを浄水または石鹸水で満たし、タンクが空になるまでノズルから水を噴霧します。この手順をさらに2回繰り返します。
2. 噴霧タンクと噴霧タンクコネクターを取り外して清掃します。噴霧タンクストレーナー、ノズルストレーナー、ノズルを取り外して清掃し、詰まりを取り除いてください。その後、それらを浄水に12時間浸します。
3. 水を満たした噴霧洗浄機で機体本体を洗浄し、柔らかいブラシまたは濡れた布で拭いてから、乾いた布を使用して水のしみを拭き取ってください。
4. モーターやプロペラにほこりや農薬の液体が付着している場合は、乾いた布で水汚れを拭く前に、濡れた布で拭いてください。
5. 送信機の表面や画面は、作業後、毎回、水で絞ったきれいな濡れた布で拭いてください。

バックアップ バッテリーはアクティベーション後1年間有効で、1回しか使用できません。バックアップ バッテリーが使用された場合、または使用期限が切れた場合、必ずDJI正規代理店に連絡して新しいバッテリーを購入してください。DJI Agrasアプリでバックアップ バッテリーのステータス通知がないか、常に確認してください。

製品メンテナンスの詳細については、免責事項と安全に関するガイドラインを参照してください。

仕様

- **製品モデル** 3WWDZ-15.1B
- **機体**

最大対角ホイールベース	1883 mm
サイズ	2509×2213×732 mm（アームとプロペラ展開時） 1795×1510×732 mm（アーム展開時、プロペラ折りたたみ時） 1100×570×732 mm（アームとプロペラ折りたたみ時）

- **推進システム**

モーター	
ステーターサイズ	100×15 mm
KV	75 rpm/V
最大推力	13.5 kg/ローター
最大電力	2400 W/ローター
重量	666 g
ESC	
最大動作電流（連続）	40 A
最大動作電圧	58.8 V (14S LiPo)
折りたたみ式プロペラ（R3390）	
直径×ピッチ	33×9 インチ
重量（プロペラ単体）	90 g

- **噴霧システム**

噴霧タンク	
容量	フル：16 L
動作ペイロード	フル：16 kg
ノズル	
モデル	XR11001VS（標準）、XR110015VS、XR11002VS（別売オプション）
数量	8
最大噴霧速度	XR11001VS：3.6 L/分、XR110015VS：4.8 L/分、XR11002VS：6 L/分
噴霧幅	4～7 m（ノズル×8、作物の上空2～3 m）
液滴サイズ	XR11001VS：130～250 μm、XR110015VS：170～265 μm、XR11002VS：190～300 μm（動作環境と噴霧率に依存）
流量計	
測定範囲	0.25～20 L/分
エラー	< ±2%
測定可能な液体	導電率 > 50 μS/cm（水道水や水を含む農薬などの液体）

- **全方向デジタルレーダー**

モデル	RD2428R
動作周波数	CE（ヨーロッパ）/ FCC（アメリカ）：24.00～24.25 GHz MIC（日本）/ KCC（韓国）：24.05～24.25 GHz
伝送電力（EIRP）	MIC（日本）/ KCC / CE / FCC：< 20 dBm
消費電力	18 W
高度検知＆地形フォロー[1]	高度検知幅：1～30 m スタビライズ機構動作範囲：1.5～15 m 山岳モードでの最大傾斜：35°
障害物回避システム[1]	障害物検知範囲：1.5～30 m FOV：水平：360°、垂直：±15° 動作条件：地表から1.5 mを超える高度で、速度 7m/s以下で飛行時 安全距離：2.5 m（制動後のプロペラ前部と障害物の距離） 障害物回避方向：水平方向の全方向の障害物を回避
IP等級	IP67

- **FPVカメラ**

FOV	水平：98°、垂直：78°
解像度	1280×960 30fps
FPVスポットライト	FOV：110°、最大輝度：5 mの直射光で12ルクス

- **飛行パラメーター**

OcuSync 2.0動作周波数[2]	2.4000～2.4835 GHz 5.725～5.850 GHz
OcuSync 2.0伝送電力（EIRP）	2.4 GHz SRRC / CE / MIC（日本）/ KCC：18.5 dBm、FCC：25.5 dBm 5.8 GHz SRRC / FCC：25.5 dBm
総重量（バッテリーを除く）	23.1 kg
最大離陸重量	45.5 kg（海抜0 m）
最大推力重量比	1.78（離陸重量45.5 kg）
ホバリング精度範囲（GNSS信号が強い場合）	D-RTK有効時：水平方向：±10 cm、垂直方向：±10 cm D-RTK無効時： 水平方向：±0.6 m、垂直方向：±0.3 m (レーダーモジュール有効時：±0.1 m)
RTK/GNSS 動作周波数	RTK: GPS L1/L2、GLONASS F1/F2、BeiDou B1/B2、Galileo E1/E5[3] GNSS：GPS L1, GLONASS F1, Galileo E1[3]
バッテリー	DJI認定フライトバッテリー(AB3-18000mAh-51.8V)
最大消費電力	8000 W
ホバリング消費電力	6000 W（離陸重量45.5 kg）
ホバリング時間[4]	14分（離陸重量29.5 kg、18000 mAhバッテリー搭載時） 7分（離陸重量45.5 kg、18000 mAhバッテリー搭載時）
最大傾斜角	15°
最大動作速度	7 m/s
最大飛行速度	10 m/s（GNSS信号が強い場合）
最大風圧抵抗	8 m/s
運用限界高度（海抜）	2000 m
推奨動作環境温度	0℃～40℃

- **送信機**

モデル	RM500-AG
画面	5.5インチ画面、1920×1080、1000 cd/m^2、Androidシステム
RAM	4 GB LPDDR4
ROM	32 GB + 拡張可能なストレージ、 microSDカード対応 最大容量：128 GB UHS-Iスピードクラス3が必要
内蔵バッテリー	18650 Li-ion（5000 mAh @ 7.2V）
GNSS	GPS + GLONASS
消費電力	18 W
動作環境温度	-10℃～40℃
充電温度	5℃～40℃
保管環境温度	-30℃～25℃
OcuSync 2.0	
動作周波数[2]	2.4000～2.4835 GHz 5.725～5.850 GHz
最大伝送距離	SRRC / MIC（日本）/ KCC / CE：3 km、FCC： 5 km （障害物や電波干渉がない状態）
伝送電力（EIRP）	2.4 GHz SRRC / CE / MIC（日本） / KCC：18.5 dBm、FCC：25.5 dBm 5.8 GHz SRRC / FCC：25.5 dBm
Wi-Fi	
プロトコル	Wi-Fi Direct、Wi-Fi Display、802.11a/g/n/ac 2×2 MIMO搭載のWi-Fiに対応
動作周波数[2]	2.4000～2.4835 GHz 5.150～5.250 GHz 5.725～5.850 GHz

伝送電力（EIRP）	2.4 GHz SRRC / CE：18.5 dBm、FCC / MIC（日本） / KCC：20.5 dBm 5.2 GHz SRRC / FCC / CE / MIC（日本）：14 dBm、KCC：10 dBm 5.8 GHz SRRC / FCC：18 dBm、CE / KCC：12 dBm
Bluetooth	
プロトコル	Bluetooth 4.2
動作周波数	2.4000～2.4835 GHz
伝送電力（EIRP）	SRRC / FCC / CE / MIC（日本） / KCC：6.5 dBm

- **送信機用インテリジェント バッテリー**

モデル	WB37-4920mAh-7.6V
バッテリータイプ	2S LiPo
容量	4920 mAh
電圧	7.6 V
電力量	37.39 Wh
充電温度	5℃～40℃

- **インテリジェント バッテリー充電ハブ**

モデル	WCH2
入力電圧	17.3～26.2 V
出力電圧および電流	8.7 V、6 A
動作環境温度	5℃～40℃

- **AC電源アダプター**

モデル	A14-057N1A
入力電圧	100～240 V、50/60 Hz
出力電圧	17.4 V
定格出力	57 W

[1] レーダー有効射程距離は、障害物の材質/位置/形状などによって異なります。
[2] 5.8 GHzおよび5.2 GHz周波数帯の使用は、現地の規制によって使用が禁止されている場合があります。一部の国では、5.2 GHz周波数帯の使用は屋内でのみ利用可能です。
[3] Galileoのサポートは後日利用可能になる予定です。
[4] ホバリング時間は、風速 3 m/s未満、海抜約0 mで測定した値です。

詳細については、Agras T20ユーザーマニュアルをダウンロードしてください。
http://www.dji.com/t20

※ 本内容は予告なく変更される場合があります。

AGRASと®はDJIの商標です。
Copyright © 2020 DJI All Rights Reserved.

Printed in China.

AGRAS T20

Facebook

YouTube

FacebookやYouTubeのQRコードをスキャンすると、
Agras製品の最新情報をご確認いただけます。

35PDT2RMJP02