

DJI AGRAS T20 リリースノート

リリース日:	2020.07.22
機体 FW:	v02.03.0223
送信機 FW:	v02.03.0223
DJI Agras アプリ:	v3.1.8

更新内容

- Phantom 4 RTK と DJI Terra ソフトを使用して農地計画を行う際の AI 認識機能に対応し、計画エリア内の異なる種類の物体を認識できるようになりました。*
- Fruit Tree(果樹)モード 3.0 に対応しました。DJI Terra ソフトに新しく追加された 6 種類のルート計画方法や最適化された AI 認識機能とセットで使用することで、さらに多くの場面に適用可能となります。*
- 飛行ルートの始点を変更できるようになりました。
- shapefile(shp)ファイルのインポート機能が追加されました。microSD カード経由で shp ファイルをインポートした後、フィールド計画を行った際にフィールドタグから対応する shp ファイルを選択して計画を行うことができます。
- レーダーの感度と側面障害物感知距離を調整できるようになりました。
- 全方向地形フォローモードに対応しました。これにより、左右方向に飛行している場合においても地形フォロー機能が作動可能となります。
- レーダー測定角度のキャリブレーション機能が追加されました。
- 使用体験の向上を目的として、レーダーを OFF にする機能が「オフ(アラートのみ)」に変更されました。これにより、レーダーが OFF の状態で障害物が感知された際に、実際に障害物回避は行われませんが、アプリ上に障害物感知に関する通知が表示されます。
- ルート計画モード下で、ミッションが中断した後に手動で散布できるようになりました(手動散布の面積は作業面積には含まれない)。
- 散布機能の最適化により、農地エッジ部分の散布効果が改善されました。4 つのノズルが使用されており、散布流量が低い場合、前方飛行時は後方 4 つのノズルから散布が行われ、後方飛行時は前方 4 つのノズルから散布が行われます。
- ポンプキャリブレーション機能の最適化により、4 つのポンプを同時にキャリブレーションできるようになりました。これにより、キャリブレーション時間を短縮することができ、キャリブレーション精度も向上しました。
- Fruit Tree(果樹)モードの GNSS 測位誤差補正機能が最適化されました。補正の必要がない特定の状況下において、補正ポイントを追加しないことで、補正を OFF にすることができます。本機能を使用する際は、Phantom 4 RTK を使用して果樹エリアの計画を行う際に、パラメータ設定画面内で高度補正を ON にし、かつ RTK 設定画面内で座標系を WGS84 に設定する必要があります。*
- エリア計画機能が最適化され、計画時に追加可能なウェイポイント数の制限が廃止されました。
- アカウントのログインメカニズムが最適化されました。ログインから 7 日後に強制的にログアウトされる仕様が廃止され、インターネットに接続されるたびにログイン有効期間が 7 日間更新され、最大で 40 日間ログイン状態を保つことができ

DJI AGRAS T20 リリースノート

ます。

- アプリでの作業エリアデータのダウンロード/アップロード/読み込み速度が向上しました。
- ミッション計画時に散布幅を最小で 1.5m に設定することができるようになりました。
- 散布量設定が最適化され、小数点第 2 位まで細かく設定することができるようになりました。
- 粒剤散布システム使用時の粒剤切れ検出機能が最適化され、より正確な中断ポイント位置情報が記録されるようになりました。
- 以下の低確率で発生する可能性があるアプリ関連問題が修復されました。

作業記録が正確ではない問題

作業記録を DJI 農業管理プラットフォームにアップロードすることができない問題

AB ルート作業時に作業面積の計算が正確ではない問題

レーダーの接続切断に関する通知が誤表示されてしまう問題

- * 本機能は DJI Terra ソフト(V2.2.1)とセットで使用する必要があります。また、V2.1.4 以下の DJI Terra ソフトを使用して計画したエリアを V2.2.1 で使用することはできません。

注意事項

- 使用上の問題の発生を防ぐために、必ず機体と送信機の両方を最新 Ver にアップグレードしてください。