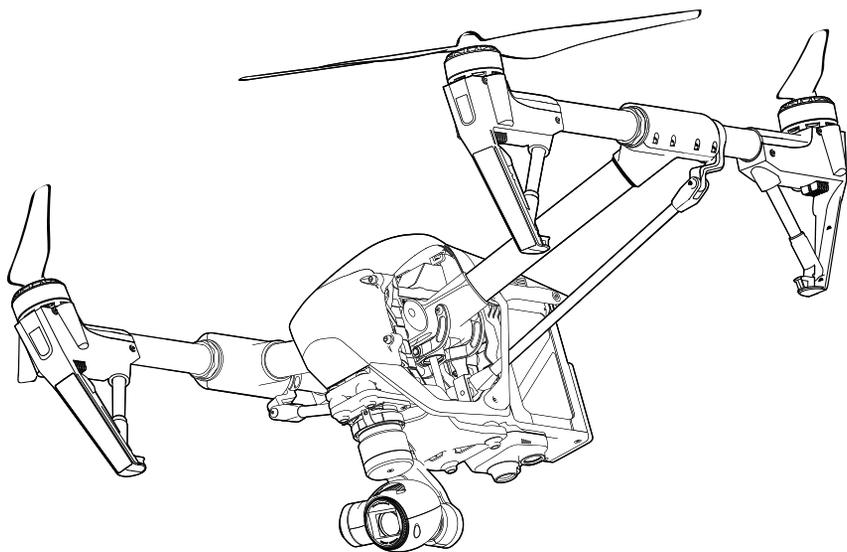


INSPIRE 1

ユーザーマニュアル V1.0

2015.1



このマニュアルの使い方

記号の意味



警告



重要



ヒント



参照

フライトの前に

以下のチュートリアルおよびマニュアルはお客様のInspire 1を最大限に使用していただく為の物です。

1. 免責事項
2. セット内容
3. Inspire 1クイックスタートガイド
4. 安全ガイドライン
5. Inspire 1 ユーザーマニュアル
6. インテリジェントフライトバッテリー安全ガイドライン

フライトの前にすべてのチュートリアルビデオの視聴、および免責事項をお読みください。その後、Inspire 1クイックスタートガイドを使って初回フライトの準備を行ってください。より詳細な情報についてはこのマニュアルをご参照ください。

ビデオチュートリアルを見る

Inspire 1を正しく安全にご使用いただく為にチュートリアルビデオを視聴してください。

www.dji.com/product/inspire-1/video



DJIパイロットアプリのダウンロード

ご使用前にDJIパイロットアプリをダウンロードおよびインストールしてください。

以下のQRコードをスキャンしてダウンロードしてください。



よりInspire 1をご活用いただくため、モバイル端末をご使用ください。

Android V 4.1.2以降に対応しています。iOS版は近日公開となります。

目次

このマニュアルの使い方	2
記号の意味	2
フライトの前に	2
ビデオチュートリアルを見る	2
DJIパイロットアプリのダウンロード	2
製品の紹介	5
イントロダクション	6
主な特徴	6
機体の組立	7
機体の図	9
リモートコントローラーの図	9
機体	11
フライトコントローラー	12
フライトモード	12
フライトステータスインジケータ	12
リターントゥーホーム (RTH)	13
スマートRTH	13
ローバッテリーRTH	14
フェイルセーフRTH	15
ダイナミックホームポイント	15
ビジョンポジショニング	16
フライトレコーダー	17
プロペラの取付および取外し	17
DJIインテリジェントフライトバッテリー	18
リモートコントローラー	23
リモートコントローラーの紹介	24
リモートコントローラーの操作	24
2パイロットモード	29
リモートコントローラーステータスLED	31
リモートコントローラーのリンク	32
リモートコントローラーのコンプライアンスバージョン	33
カメラおよびジンバル	34
カメラについて	35
ジンバルについて	36

DJIパイロットアプリ	39
カメラ	40
マップ	43
アカデミー	43
ユーザーセンター	43
フライト	44
飛行環境条件	45
飛行制限	45
飛行前チェックリスト	49
コンパスキャリブレーション	49
自動離陸／自動着陸	50
モーターの始動／停止	51
飛行テスト	51
トラブルシューティング (FAQ)	53
付録	55
スペック	56
インテリジェントオリエンテーションコントロール (IOC)	59
ファームウェアアップデート	60
FCC コンプライアンス	61

製品の紹介

Inspire 1の特徴、機体の組立方法、および機体とリモートコントローラーの構成の説明

製品の紹介

イントロダクション

Inspire 1は、ワンパッケージで4Kの映像撮影および複数の装置へHDビデオシグナルの送信を可能にした、まったく新しいクアッドコプターです。上下に可動式のランディングギアにより、カメラから360° さえぎる物のない映像撮影を可能にしました。カメラは非常にコンパクトなデザインかつ安定性と重量バランスを最大限に引き出したジンバルに搭載されています。GPSシグナルが受信不可能になっても“ビジョンポジショニング”技術により、安定したホバリングを行うことが出来ます。

主な特徴

カメラおよびジンバル：4Kビデオ撮影および12メガピクセルの写真撮影まで対応。露出コントロールのためのNDフィルター搭載スペースを確保。新しいクイックリリースマウントによりカメラの取外しは簡単です。

HDビデオダウンリンク：強化されたDJI ライトブリッジにより、低遅延のHDダウンリンクを実現。2パイロットモード（デュアルコントロールモード）も可能。

ランディングギア：可動式のランディングギア採用により空中ではカメラをさえぎる物のないパノラマ風景の撮影を可能に。

DJIインテリジェントフライトバッテリー：6S 4500mAh DJIインテリジェントフライトバッテリーは、新しいATLバッテリーセルおよびバッテリーマネジメントシステムを採用。

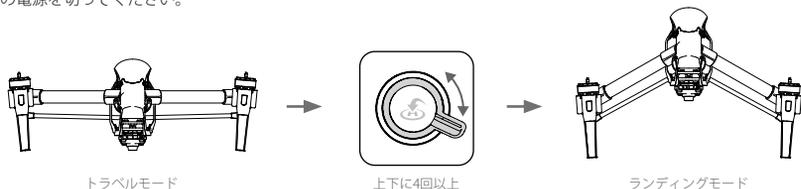
フライトコントローラー：次世代フライトコントローラーシステムが、より安心なフライト経験を可能にしました。新しいフライトレコーダーがフライト毎の飛行データを保存し、ビジョンポジショニングシステムによりGPSシグナル低下時でも安定したホバリングを行います。

機体の組立

トラベルモードの解除方法

機体は出荷時以下図のようなトラベルモードになっています。次の手順に従って、初回フライトの前にランディングモードに切り替えてください。

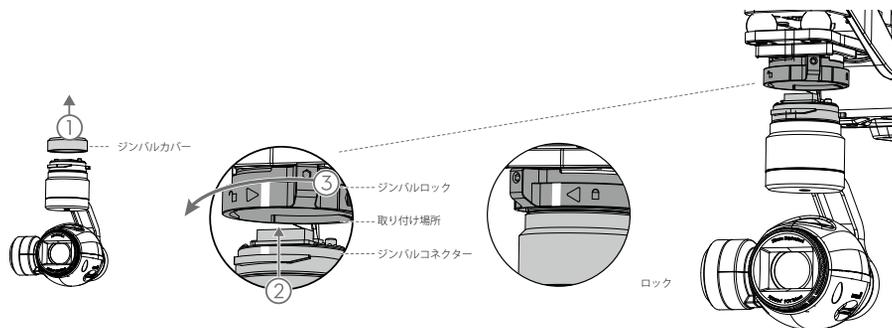
1. インテリジェントフライトバッテリーを所定の位置に取り付けてください。
2. リモートコントローラーおよびインテリジェントフライトバッテリーの電源を入れてください。
3. トランスフォーメーションスイッチを上下に4回以上動かしてください。
4. 機体の電源を切ってください。



- ・トラベルモードの解除前に必ずバッテリーをフル充電してください。詳細はP21の「インテリジェントフライトバッテリーの充電」を参照してください。
- ・2台の送信機のタイプをご購入されている場合、トラベルモードを解除するにはマスターリモートコントローラーを使用する必要があります。詳細はP29の「リモートコントローラー」を参照してください。
- ・ランディングモードからトラベルモードへ切り替える際には、事前にジンバルを取り外しておいてください。

ジンバルおよびカメラの取付

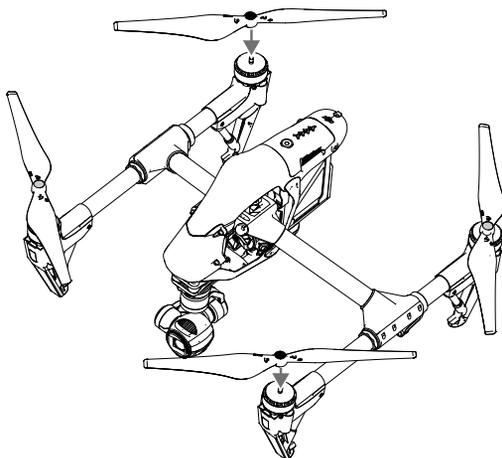
1. ジンバルカバーを取外してください。
2. ジンバルロックをロック解除の位置に回転させてください（機体の正面方向から見て右方向に回転）。
3. 白いマークが合うように、ジンバルを取り付けます。
4. ジンバルロックを回転させロック位置に戻します。



マイクロSDカードが正しくカメラに挿入されていることを確認してください。

プロペラの取付

黒いナットのプロペラを黒い点のあるモーターに取り付け、反時計まわりに回転させてしっかりと締めつけてください。
グレーナットのプロペラを黒い点のないモーターに取り付け、時計まわりに回転させてしっかりと締めつけてください。

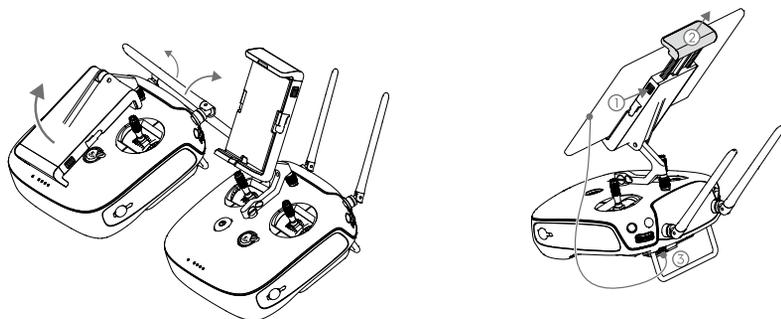


⚠ すべてのプロペラを対応するモーターに取付け、フライトの前にもう一度、手でしっかりと締めつけてください。

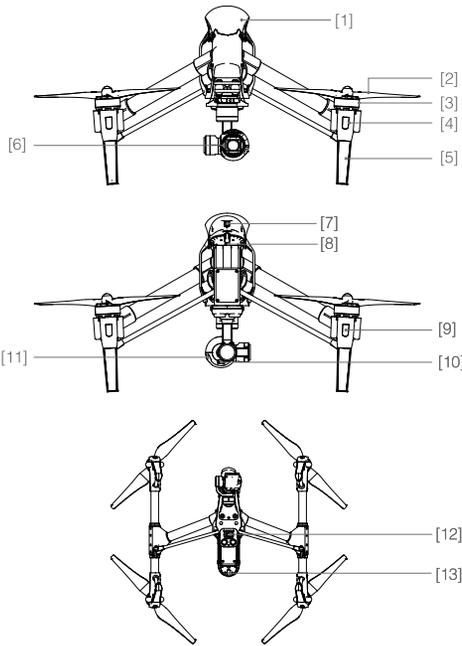
リモートコントローラーの準備

モバイル端末ホルダーを傾け、アンテナを下図のように立ててください。

1. モバイル端末ホルダーの側面のボタンを押してクランプを解放し、ご使用のモバイル端末を固定してください。
2. ご使用のモバイル端末をUSBケーブルで送信機に接続します。
3. ケーブルの片方をモバイル端末に接続し、もう片方をリモートコントローラーの裏側のUSBポートに接続してください。

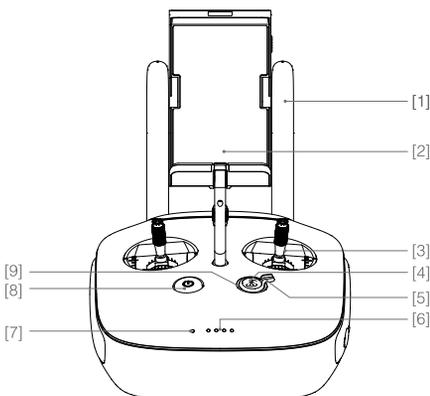


機体の図



- [1]GPS
- [2]プロペラ (P17)
- [3]モーター
- [4]フロントLED (P12)
- [5]ランディングスキッド
- [6]カメラおよびジンバル (P34)
- [7]インテリジェントフライトバッテリー (P18)
- [8]機体Micro-USBポート
- [9]リヤLED (P12)
- [10]カメラMicro-USBポート
- [11]カメラMicro-SDカードスロット (P35)
- [12]ビジョンポジショニングセンサー (P16)
- [13]機体ステータスインジケータ (P13)

リモートコントローラーの図



- [1]アンテナ (P29)
機体コントロールおよびビデオ信号を中継します
- [2]モバイル端末ホルダー
ご使用のモバイル端末を設置する場所です
- [3]コントロールスティック
機体の操作をします
- [4]リターントゥーホーム (RTH) ボタン (P13)
ボタンを押したままにしてリターントゥーホーム (RTH) を開始します
- [5]トランスフォーメーションスイッチ (P27)
スイッチを上下にトグルしてランディングスキッドの上下操作を行います

[6]バッテリー残量表示LED

現在のバッテリー残量を表示します。

[8]電源ボタン

送信機の電源オン/オフ

[7]ステータスLED

電源ステータスを表示します。

[9]RTH LED

RTHボタンを囲むLEDはRTHステータスを表示します。

[10]カメラセッティングダイヤル

カメラ設定を調節するためにダイヤルを回してください。送信機とDJIパイロットアプリが起動しているモバイル端末が接続されているときのみ機能します。

[11]再生ボタン

撮影した写真やビデオを再生します。

[12]シャッターボタン

ボタンを押すと写真を撮影することができます。パーストモードの時には、ボタンを一度押すと設定した枚数の写真が撮影されます。

[13]フライトモードスイッチ

P、A、およびFモードに切り替えるときに使用します。

[14]ビデオレコーディングボタン

ボタンを押すとビデオ撮影を開始します。もう一度押すと撮影を停止します。

[15]ジンバルダイヤル

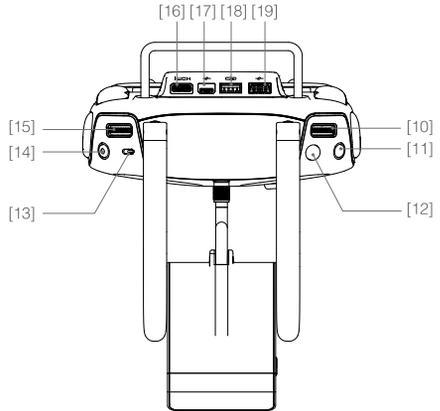
このダイヤルを使ってジンバルのチルト動作のコントロールをします。

[16]マイクロUSBポート

リモートコントローラーをお使いのコンピューターに接続するためのポートです。

[17]ミニHDMIポート

カメラからのライブHDビデオプレビューを表示するために、外部のHD液晶モニターを接続します。



[18]CANポート

予備ポート（拡張機能実装時に利用）

[19]USBポート

DJIパイロットアプリへアクセスするためにモバイル端末を接続します。

[20]GPSモジュール

リモートコントローラーの場所をピンポイントで示すために使います。

[21]バックレフトボタン

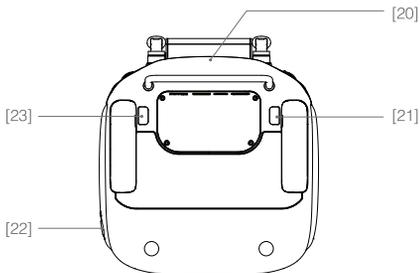
DJIパイロットアプリから設定できるカスタムボタンです。

[22]電源ポート

リモートコントローラーの内蔵バッテリーを充電するために接続します。

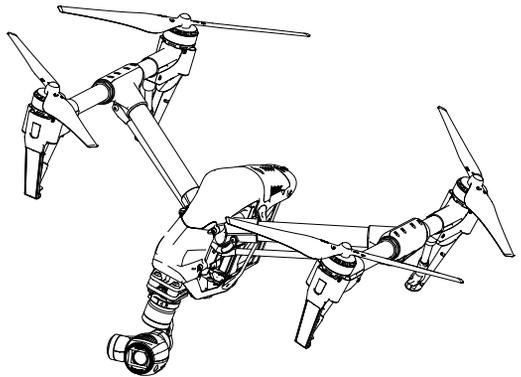
[23]バックライトボタン

DJIパイロットアプリから設定できるカスタムボタンです。



機体

フライトコントローラー、ビジョンポジショニングシステム、およびインテリジェントフライトバッテリーについての説明



機体

フライトコントローラー

Inspire 1のフライトコントローラー、は複数の改良を加えたDJIフライトコントローラーをベースにしています。フェイルセーフ、リターントゥーホーム (RTH)、およびダイナミックホームポイントの3つのセーフティモードがご使用いただけます。これらの機能は、もしコントロールシグナルを失った場合にお客様の機体を安全に帰還させます (100%を保証するものではありません)。フライトレコーダーが各フライトの重要なフライトデータを記録します。

フライトモード

3つのフライトモードがご使用いただけます。各フライトモードの詳細は以下のとおりです。

Pモード (Positioning : 場所) : PモードはGPSシグナルが強いときに最も有効です。3つの異なるPモードがあり、GPSシグナルの強さおよびビジョンポジショニングセンサーの状況に応じて自動的に切り替わります。

P-GPS : GPSおよびビジョンポジショニングの両方が有効の時。機体安定の為にGPSを使用。

P-OPTI : ビジョンポジショニングが有効でGPSシグナルが無効の時。機体安定の為にビジョンポジショニングのみ使用。

P-ATTI : GPSおよびビジョンポジショニングの両方が無効の時。機体安定の為に気圧センサーのみを使用するので、高度だけは自動制御されます。

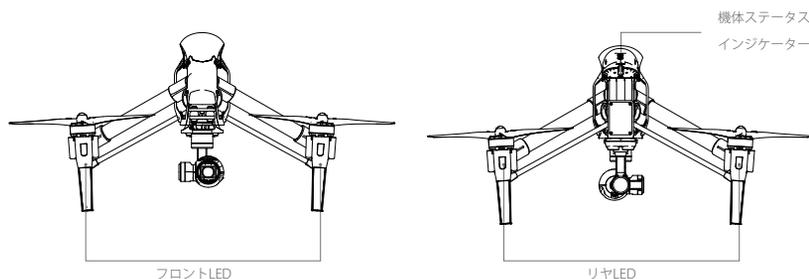
Aモード (Attitude : 姿勢) : GPSおよびビジョンポジショニングシステムは機体安定の為に使用されません。機体を安定させる為に気圧センサーのみを使用します。ホームポイントが正しく記録されていれば、リモートコントロールシグナルを失ったときに機体は自動的にホームに帰還することが出来ます。

Fモード (Function : 機能) : このモードではインテリジェントオリエンテーションコントロール (IOC) が使用できます。IOCは機体の方向を固定するために使用されます。IOCに関する詳細は、P59の「インテリジェントオリエンテーションコントロール(IOC)」を参照してください。

 フライトモードスイッチを使って機体のフライトモードを切り替えてください。
詳細はP27の「フライトモードスイッチ」を参照してください。

フライトステータスインジケーター

Inspire 1はフロントLED、リヤLED、および機体ステータスインジケーターを搭載しています。各LEDの場所は下の図をご覧ください。



フロントLEDおよびリヤLEDは機体の方向を示します。前方LEDは緑色に点灯し、後部LEDは赤色に点灯します。

機体ステータスインジケーターはフライトコントローラーのシステムステータスを示します。

機体ステータスインジケーターの詳細は次の表を参照してください。

機体ステータスインジケータの解説

ノーマル

	電源オンおよびセルフチェック
	機体ウォーミングアップ
	安全にフライトできる (GPSおよびビジョンポジショニングが有効なPモード)
	安全にフライトできる (ビジョンポジショニングが有効だがGPSは無効なPモード)
	安全にフライトできる (GPSおよびビジョンポジショニングが無効なAモード)

警告

	リモートコントローラーのシグナルロスト
	ローバッテリー警告
	致命的なローバッテリー警告
	IMUエラー
	致命的なエラー
	コンパスキャリブレーションが必要

リターントゥーホーム (RTH)

リターントゥーホーム (RTH) は、最後に記録されたホームポイントへ機体を自動帰還させます。RTHには、スマートRTH、ローバッテリーRTH、フェイルセーフRTHの3つがあります。

	リモートコントローラー	説明
ホームポイント		GPSシグナル強度が強い時は、ホームポイントは機体が離陸した場所となります。GPSシグナル強度は このアイコンで確認する事が出来ます。ダイナミックホームポイントを使用している際には、ホームポイントは操縦者の現在位置へと随時更新されます。その際、機体ステータスインジケータは緑点滅となります。

スマートRTH

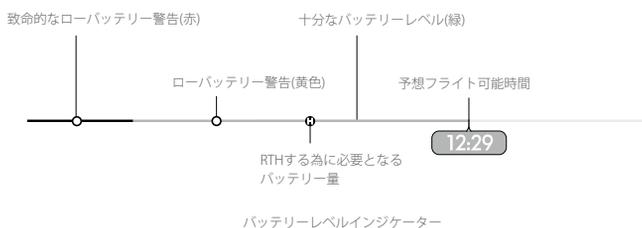
スマートRTHはGPSが有効な場合に、リモートコントローラーのRTHボタン (P28を参照) またはDJIパイロットアプリのRTHボタンから起動することが出来ます。機体は最後に記録されたホームポイントに帰還します。スマートRTH中に機体方向を操作して障害物などの衝突を避けることができます。スマートRTHボタンを押してプロセスを開始します。もう一度スマートRTHボタンを押すとスマートRTHが終了し、コントロールを取り戻します。

ローバッテリーRTH

ローバッテリーRTHは、機体バッテリー残量が機体の帰還に影響が出るかもしれない量まで減少した場合に作動します。このとき、ユーザーはリターンホームを行うかすぐに着陸させるかの通知を受けます。ローバッテリーRTHが作動した際、DJIパイロットアプリ上にホームポイントへ機体を戻すよう通知が出ます。通知があつてから10秒間の間に何も行わなかった場合、機体は自動的にホームポイントへの帰還を開始します。RTHボタンを押すことで、RTHをキャンセルすることが出来ます。これらの警告が出るバッテリー残量の限界点は、現在の機体の高度およびホームポイントまでの距離に応じて自動的に決定されます。

現在のバッテリー残量から考えてホームポイントへの帰還が難しい場合、自動的にその場に着陸させます。着陸動作の間、リモートコントローラーで機体の向きを変えることが出来ます。

バッテリーレベルインジケータはDJIパイロットアプリに表示されます。詳細は次のようになっています。



バッテリーレベル警告	説明	機体ステータスインジケータ	DJIパイロットアプリ	飛行説明
ローバッテリー警告	バッテリーが減っています。着陸させてください。	ゆっくり赤点減	“Go-home”を押すとホームポイントへ帰還後着陸させ、“Cancel”を押すと飛行を続けます。どちらも押さずに10秒が経過すると機体は自動的にホームポイントへ帰還を開始します。アラームが鳴ります。	なるべく早く機体を戻して着陸させ、バッテリーを交換してください。
致命的なローバッテリー警告	早急に機体を着陸させてください。	早い赤点減	DJIパイロットアプリ画面が赤く点滅し機体は降下を開始します。アラームが鳴ります。	機体は自動的に降下を開始し、着陸します。
予想フライト可能時間	現在のバッテリー残量に応じての予想フライト可能時間	N/A	N/A	N/A

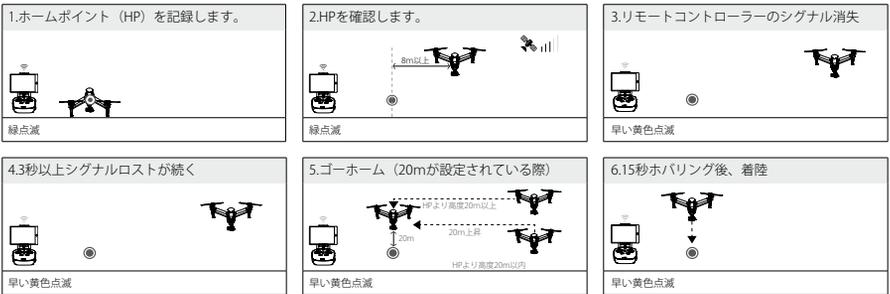


- ・致命的なローバッテリー警告が起こり機体が自動着陸を行っている間、より適切な場所へ着陸させるためにスポットル操作でホバリングを行う事が出来ます。
- ・バッテリーレベルインジケータのカラーゾーンとマーカーは、機体の現在の状況による推定飛行可能時間が反映され、自動的に更新されます。

フェイルセーフRTH

リモートコントローラーシグナル（映像伝送信号を含む）が3秒以上ロストした場合、フェイルセーフRTH機能が自動で働きます（ホームポイントが正しく記録され、コンパスが問題なく動いている必要があります）。リモートコントローラーシグナルが回復した場合、リターントゥーホームは中止され、操縦者は再度操縦を行う事が可能となります。

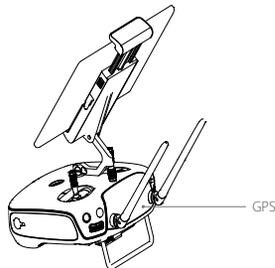
フェイルセーフ図解



フェイルセーフRTHの最中に機体は障害物を避けることが出来ないため、フライト毎にフェイルセーフ高度を設定する事が大切です。DJIパイロットアプリを立ち上げカメラビューに入り、“MODE”からフェイルセーフ高度を設定してください。

ダイナミックホームポイント

ダイナミックホームポイントは、あなたが動き回ったり、離陸場所とは異なるホームポイントが必要な場合に有効です。GPSモジュールは下図の場所に入っています。



ダイナミックホームポイントを使用している際には、GPSモジュールの上部を覆わないようにしてください。

ダイナミックホームポイントには二つのオプションがあります。

1. 機体の現在の座標を新しいホームポイントとします。
2. リモートコントローラーの座標を新しいホームポイントとします。

ダイナミックホームポイントの設定

ダイナミックホームポイントを以下の手順で設定します。

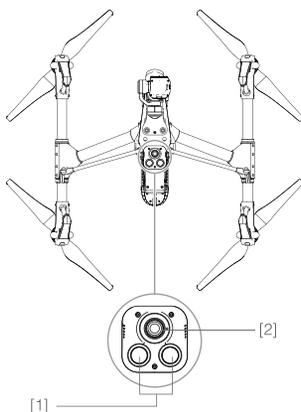
1. モバイル端末を接続し、DJIパイロットアプリのカメラページを立ち上げます。
2.  をタップし、 を選択すると、リモートコントローラーの現在座標を新しいホームポイントとします。
3.  をタップし、 を選択すると、機体の現在座標を新しいホームポイントとします。
4. ホームポイントの設定が成功すると、フライトステータスインジケーターが緑に点滅します。

-  GPSモジュールはリモートコントローラーの前方に入っています。ダイナミックホームポイントを最適に行う為に、GPSモジュールを覆わないようにしてください。

ビジョンポジショニング

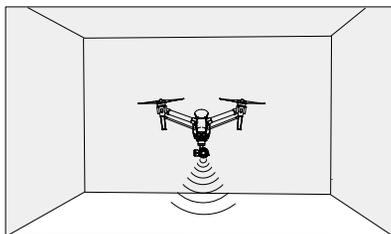
ビジョンポジショニングは現在位置を認識するため、超音波と映像データを使用します。ビジョンポジショニングによって、室内などGPSが補足できないような環境でもより正確にホバリングすることが出来ます。

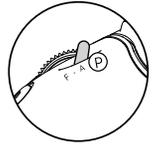
ビジョンポジショニングはInspire 1の下部に付いていて、[1]2つの音波センサー [2]単眼カメラ から構成されています。



ビジョンポジショニングの使用

ビジョンポジショニングは、Inspire 1の電源を入れると自動的に起動します。手動で何かをする必要はありません。主にGPSが使用できない屋内などで使用されます。センサーを使用する事でGPSが無くても正確なホバリングを行う事ができます。





ビジョンポジショニングを使用する際の手順

1. 右図のようにフライトモードスイッチをPへ切り替えます。
2. 平らな地面に機体を置きます。

ビジョンポジショニングはパターン模様の無い地面では正確に動作しません。

3. 機体の電源を入れます。ビジョンポジショニングが準備完了の際、フライトステータスインジケータは緑色に2度点滅します。ゆっくりスロットルを上げ、機体をホバリングさせてください。

△ Inspire 1のビジョンポジショニングシステムの性能は、飛行している地面の状態に影響されます。超音波は音を吸収する材質の上では正確に距離を測定することが出来ないことがあり、カメラは環境によっては正しく動作しないこともあります。GPSとビジョンポジショニングシステムの両方が使用できない場合、機体は自動でPモードからAモードへと切り替わりますので、次にあげるような環境で使用される場合には注意して機体操作を行ってください。

- ・単色の地面の上を飛ばす際（黒、白、赤、緑など）
- ・反射率の高い地面の上を飛ばす際
- ・高速（8m/s以上）での飛行中
- ・水や透明な地面の上を飛ばす際
- ・動いている地面や物の上を飛ばす際
- ・光源が頻繁に変化したり、大幅に変化する場所を飛ばす際
- ・極端に暗い（10ルクス未満）、明るい（100,000ルクス以上）地面の上を飛ばす際
- ・音を吸収する素材の上を飛ばす際（毛足の長いカーペットの上など）
- ・はっきりしたパターンや模様のない地面の上を飛ばす際
- ・同一の反復するパターンや模様の上を飛ばす際（すべて同じデザインのタイルの上など）
- ・超音波をまったく反射できないような、傾いている地面の上を飛ばす際

- ☀**
- ・センサーは綺麗に保ってください。泥などがセンサーの動作に悪影響を及ぼす可能性があります。
 - ・効果的な機体高度は2.5メートルまでです。
 - ・水上では正しく動作しません
 - ・100ルクス未満の暗い所では、地面のパターンを正しく認識できないことがあります。
 - ・ビジョンポジショニングが起動している時に、40 KHzの超音波を使用する機器を同時に使用しないでください。
 - ・地面に近い高度（0.5m以下）を高速で飛んでいる際には、ビジョンポジショニングでは機体を安定させることはできません。

- ビジョンポジショニングが起動している時はベットの蓋を遠ざけてください。
音波センサーが発する音は一部ベットの可聴域に含まれています。

フライトレコーダー

フライトデータはSDカードへと自動的に保存されます。フライト時間、回転、距離、機体情報、速度などが記録されます。

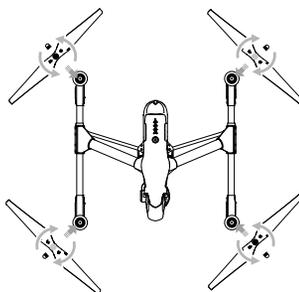
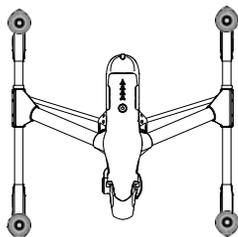
プロペラの取付および取外し

DJI純正のプロペラのみご使用ください。プロペラのグレーと黒のナットは、取り付け時の回転方向を表しています。プロペラを正しい方向に取り付ける為に、モーターの点とナットを合わせてください。詳細は下の表を見てください。

プロペラ	グレーキャップ (1345)	ブラックキャップ (1345R)
形		
取り付け先	黒の点が無いモーター	黒の点があるモーター
詳細	 ロック：この表示方向に回すと、モーターへ取り付け、締める事が出来ます。  アンロック：この表示方向に回すと、緩め、取り外しする事が出来ます。	

プロペラの取り付け

1. グレーナットのプロペラを黒い点の付いていないモーターへのせ、時計回りに回して取り付けます。黒ナットのプロペラは黒い点の付いているモーターへ取り付け、反時計回りに回して取り付けます。飛行前にきつく締まっていることを確認してください。



- ⚠ プロペラは正しく取り付けてください。間違っていると離陸する事が出来ません。
- ・プロペラを取り扱う際にはケガにご注意ください。
- ・しっかりと締まっている事を確認してください。

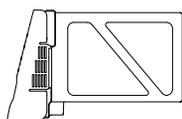
プロペラの取り外し

モーターを固定し、プロペラに書かれている取り外し方向へ回してください。

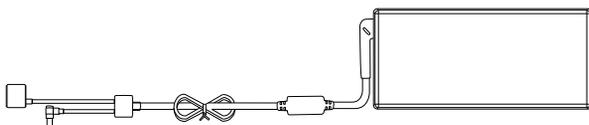
- ⚠ ・フライト毎にプロペラが正しいか、しっかり付いているかを確認してください。
- ・プロペラに破損等が見られないか確認してください。劣化、欠け、破損の見られるプロペラは使用しないでください。
- ・けがを防ぐ為、モーターやプロペラが回転している時に触ったり、近づいたりしないでください。
- ・安全快適に運用するためにも、DJI純正のプロペラ以外は使用しないでください。

DJI インテリジェントフライトバッテリー

DJIインテリジェントフライトバッテリーは、容量4500mAh、電圧22.2Vです。DJI純正のチャージャーでのみ充電できます。



インテリジェントフライトバッテリー



チャージャー

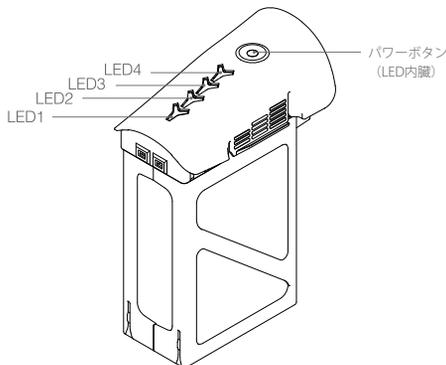
- ⚠ 初使用の際はフル充電を行ってください。
詳細はP21の“インテリジェントフライトバッテリーの充電”をご確認ください。

DJIインテリジェントフライトバッテリーの機能

1. バッテリー残量表示：LEDが現在のバッテリー残量を表示します。
2. バッテリー寿命表示：LEDがバッテリーの寿命を表示します。
3. 自動放電：10日以上使用されていない時、バッテリーの膨らみを防止する為、容量の65%まで自動放電を行います。
65%まで放電を行うのには2日程かかります。放電中は熱を発生します。DJIパイロットアプリで何%まで放電を行うかの設定が可能です。
4. バランス充電：充電時にセル電圧が一定になるよう充電します。
5. 過充電保護：フル充電になった際、過充電を防ぐため充電を停止します。
6. 温度検知：バッテリー温度が0℃～40℃の間の時のみ充電を行います。
7. 過電流保護：過電流(10A以上)が検知された際に充電を停止します。
8. 過放電保護：過放電による破損を防ぐため、電圧が18Vまで下がった際に放電を停止します。
9. ショート保護：ショートが検出された際、通電をストップします。
10. セル破損保護：バッテリーのセルの破損が検知された際、DJIパイロットアプリに警告を表示します。
11. バッテリーエラー履歴：バッテリーのエラー履歴をDJIパイロットアプリから確認できます。
12. 休止モード：10分間動作が無い場合、休止モードとなり電力をセーブします。
13. 対話性：電圧、容量、現在の状況などの情報をメインコントローラーへ送ります。

- ⚠ 使用前に免責事項とインテリジェントフライトバッテリー安全ガイドラインを読んでください。
使用や操作に関し、使用者がすべての責任を負う事とします。

バッテリーの使用



パワーオン/オフ

パワーオン：一度パワーボタンを押します。その後2秒押し続けます。

パワーLEDが赤に点灯し、バッテリーレベルインジケータが現在のバッテリー残量を表示します。

パワーオフ：一度パワーボタンを押します。その後2秒押し続けます。

低温環境での注意点：

1. 低温環境下 (<0°C) での飛行時は電池容量が大幅に低減します。
2. 非常に低い温度 (<-10°C) の環境下での使用は推奨いたしません。-10°C~5°Cの環境下で使用する際には、電圧が適切なレベルにまで達する必要があります。
3. 低温環境で飛ばしている際にローバッテリー警告が出た際は、即座に飛行を中止してください。
4. 低温環境でバッテリーを使用する前には、バッテリーを温めるため室内に置いておいてください。
5. バッテリーの性能を発揮させるために、バッテリー本体の温度を20°C以上に保ってください。



寒い環境では、離陸前にバッテリーを機体に装着した状態で1、2分機体をウォームアップしてください。

バッテリー残量の確認

バッテリーレベルインジケータは、どれくらいの電力が残っているかを表示します。バッテリーの電源がオフの時に一度パワーボタンを押すと、現在のバッテリー残量を表示します。詳細は次の表をご覧ください。



バッテリーレベルインジケータは充電、放電中も現在のバッテリーレベルを表示します。

図の詳細は次の通りです。



LEDが点灯している



LEDが点滅している



LEDが消灯している

バッテリーレベル

LED 1	LED 2	LED 3	LED 4	バッテリー残量
				87.5%~100%
				75%~87.5%
				62.5%~75%
				50%~62.5%
				37.5%~50%
				25%~37.5%
				12.5%~25%
				0%~12.5%
				=0%

充電中のバッテリーレベルインジケータ				
LED 1	LED 2	LED 3	LED 4	バッテリー残量
				0%～25%
				25%～50%
				50%～75%
				75%～100%
				充電完了

保護機能のLED表示

下図はバッテリー保護機能とそれに対応しているLEDのパターンです

充電中のバッテリーレベルインジケータ					
LED 1	LED 2	LED 3	LED 4	点滅パターン	バッテリー保護の内容
				LED2が1秒間に2回点滅	過電流
				LED2が1秒間に3回点滅	ショート
				LED3が1秒間に2回点滅	過充電
				LED3が1秒間に3回点滅	過電圧
				LED4が1秒間に2回点滅	充電環境温度が低すぎる (0℃未満)
				LED4が1秒間に3回点滅	充電環境温度が高すぎる (40℃以上)

上記の保護の問題が解決された場合、パワーボタンを押してバッテリーの残量表示状態をオフにします。

充電器からインテリジェントフライトバッテリーを取り外し、充電を再開するために再度差し込み充電を行います。

室温エラーが発生した場合には、バッテリーの抜き差しを行う必要はありません。温度が正常範囲内になると充電を再開します。



DJIは純正ではない充電器を使用してのいかなる問題に関しても責任を持ちません。



インテリジェントフライトバッテリーの放電方法：

スロー：バッテリーをInspire 1に搭載し、電源を入れます。残量が8%未満になるか、電源が入らなくなるまで放置します。残量はDJIパイロットアプリで確認できます。

クイック：残量が8%未満になるか、電源が入らなくなるまでInspire 1を飛ばします。

バッテリー寿命

バッテリー寿命の表示により、あとどれくらいバッテリーが使用可能かがわかります。バッテリーの電源が入っていない場合、パワーボタンを5秒間押し続けることで寿命の確認が出来ます。バッテリーレベルインジケータが2秒間点灯や点滅を行い、寿命の表示を行います。

バッテリー寿命				バッテリー寿命
LED 1	LED 2	LED 3	LED 4	
☞	☞	☞	☞	90%~100%
☞	☞	☞	☞ [*]	80%~90%
☞	☞	☞	☞	70%~80%
☞	☞	☞ [*]	☞	60%~70%
☞	☞	☞	☞	50%~60%
☞	☞ [*]	☞	☞	40%~50%
☞	☞	☞	☞	30%~40%
☞ [*]	☞	☞	☞	20%~30%
☞	☞	☞	☞	20%未満

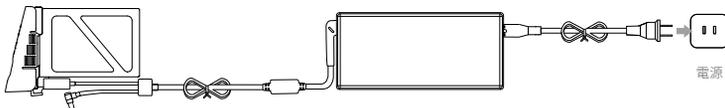
⚠ バッテリー寿命が0%へ到達していたらそのバッテリーは使用できません。

📖 バッテリーに関してのより詳細な情報は、DJIパイロットアプリのバッテリー残量アイコンをタップしてご確認ください。P41を参照ください。

インテリジェントフライトバッテリーの充電

1. バッテリーチャージャーを電源へ接続します。(100-240V 50/60Hz)
2. プロテクトキャップを外し、バッテリーをチャージャーへ接続します。
バッテリー残量が95%以上の場合、バッテリーの電源を入れてから接続してください。
3. 充電中に、バッテリーレベルインジケータに現在の残量が表示されます。
4. バッテリーレベルインジケータの点灯が無くなったら、充電完了となります。
5. フライト後にはバッテリーを冷ましてください。長期間使用しない場合はバッテリーは常温で保存してください。

- ⚠
- ・インテリジェントフライトバッテリーとリモートコントローラーを通常のチャージャー(モデル: A14-100P1A)で同時に充電しないでください。チャージャーがオーバーヒートしてしまいます。
 - ・機体にバッテリーを抜き差しする際にはバッテリーの電源を切ってください。
絶対に電源が入ったまま行わないでください。

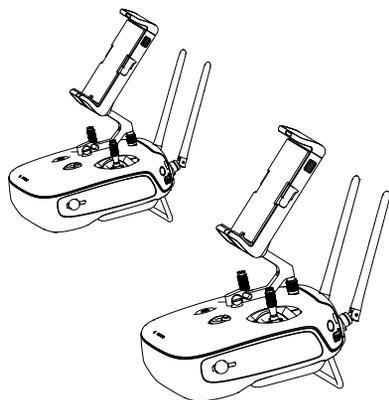


インテリジェントフライトバッテリー

チャージャー

リモートコントローラー

リモートコントローラーの特徴、機体やカメラの操作、
2/パイロットモードの説明



リモートコントローラー

リモートコントローラーの紹介

Inspire 1 のリモートコントローラーは、映像受信、グランドステーション、機体の操縦などが統合された多機能のワイヤレスデバイスです。映像受信と機体操縦は2.4GHz帯（日本国内仕様）を使用し、理想的な環境では伝送距離は2kmとなります。リモートコントローラーは、写真や映像の撮影やモニタリング、ジンバルのコントロールなどカメラに関する様々な機能を備えています。2Sの充電式電池で稼働します。現在のバッテリー残量はリモートコントローラーの前面のパネルに表示されます。



- **コンプライアンスバージョン**：CEとFCCのどちらにも対応しています。
- **操作モード**：Mode1、Mode2に対応しています。
- **Mode 1**：右スティックがスロットル操作となります。
- **Mode 2**：左スティックがスロットル操作となります。



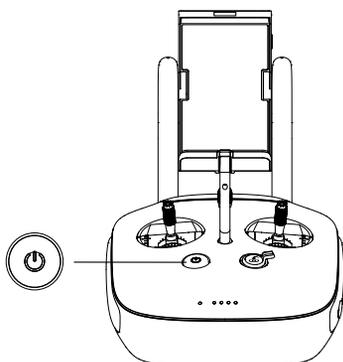
伝送干渉を防ぐために、同じエリア内（サッカー場に相当するエリア）では3機以上の機体を同時に飛ばさないでください。

リモートコントローラーの操作

リモートコントローラーの電源の入れ方、切り方

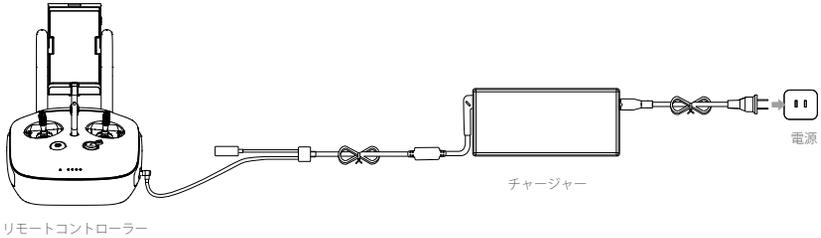
Inspire 1 のリモートコントローラーは、充電式の2S 6000mAhのバッテリーで稼働します。バッテリー残量はフロントパネル前面にある、バッテリー残量LEDに表示されます。次の手順に従って電源を入れてください。

1. 電源がオフの時、電源ボタンを一度押すと現在のバッテリー残量が表示されます。
2. その後、もう一度押して長押しをしているとリモートコントローラーが起動します。
3. 起動時にピープ音が鳴ります。機体とのリンク中はステータスLEDが緑色（スレプリモートコントローラーは紫）で早く点滅し、接続が確立すると緑色の点灯となります。
4. 電源を切る際は2の項目を繰り返します。



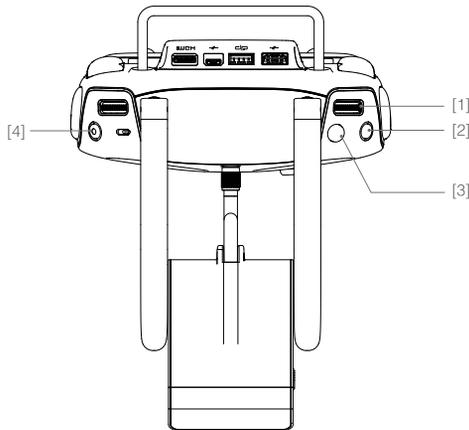
リモートコントローラーの充電

リモートコントローラーの充電は同封されているチャージャーを使用します。



カメラ操作

リモートコントローラーにあるシャッターボタン、カメラセッティングダイヤル、再生ボタン、ビデオレコーディングボタンを使用して、写真や映像の撮影、カメラ設定の調整を行うことができます。



[1] カメラセッティングダイヤル

このダイヤルで、ISOやシャッター速度、露出などのカメラ設定をリモートコントローラーから手を放すことなくすぐに変更できます。再生モードの際はダイヤルを左右に動かすことで写真や映像を見ることが出来ます。

[2] 再生ボタン

このボタンを押すことで撮影済みの写真や映像を見る事が出来ます。

[3] シャッターボタン

このボタンを押すことで写真を撮ることが出来ます。パーストモードの際は、一度押すだけで複数枚撮影します。

[4] ビデオレコーディングボタン

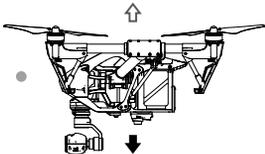
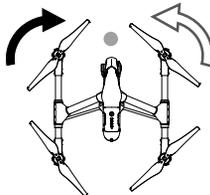
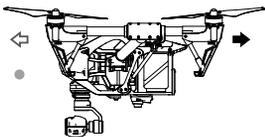
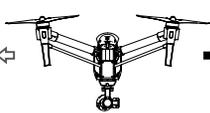
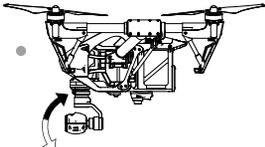
一度押すことで録画を開始し、もう一度押すと録画を停止します。

機体操作

リモートコントローラーのさまざまな機能を使用する方法について説明します。

リモートコントローラーは出荷時はモード1に設定されています（日本国内仕様）。

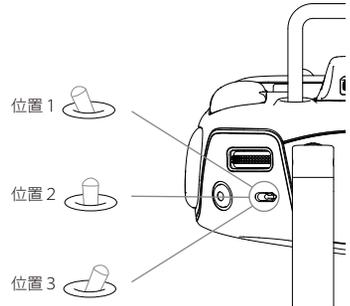
-  スティックのセンターポイント：普段はコントローラーのスティックは中央に位置しています。
スティックを動かす：スティックを押して中央から動かします。

操作 (Mode 1)	機体 (● 機首方向を表します)	説明
		<p>右スティックの上下操作で機体を上昇下降させます。 スティックを上に戻すと機体を離陸させます。 スティックが中央にある場合、機体はその場でホバリングを行います。スティックの入力具合により、上昇下降の速度は増減します。スティック操作はあまり大きく動かさず慎重に行うようにします。</p>
		<p>左スティックの左右操作で機体を旋回させます。 スティックを左に戻すと機体は反時計回りに旋回し、スティックを右に戻すと機体は時計回りに旋回します。 スティックが中央にある場合、現在の方向を向き続けます。 スティックの入力具合により、旋回速度は増減します。</p>
		<p>左スティックの上下操作で機体を前進後退させます。 スティックを上に戻すと機体は前進し、スティックを下に戻すと機体は後退します。スティックが中央にある場合、機体はその場でホバリングを行います。スティックを大きく倒すことで機体は大きく傾き(最大35°)、高速で飛行します。</p>
		<p>右スティックの左右操作で機体を左右に移動させます。 スティックを右に戻すと機体は右に移動し、スティックを左に戻すと機体は左に移動します。スティックを大きく倒すことで機体は大きく傾き(最大35°)、高速で飛行します。</p>
		<p>ジンバルダイヤル：ダイヤルを右へ回すと、カメラは上を向きます。ダイヤルを左へ回すと、カメラは下を向きます。ダイヤル操作を行わない場合、カメラは現在の角度を保ちます。</p>

フライトモードスイッチ

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。
Pモード、Fモード、Aモードから選択できます。

位置	図	フライトモード
位置 1		Fモード
位置 2		Aモード
位置 3		Pモード



Pモード (Positioning : 場所) : PモードはGPSシグナルが強いときに最も有効です。3つの異なるPモードがあり、GPSシグナルの強さおよびビジョンポジショニングセンサーの状況に応じて自動的に切り替わります。

P-GPS : GPSおよびビジョンポジショニングの両方が有効の時。機体安定の為にGPSを使用。

P-OPTI : ビジョンポジショニングが有効でGPSシグナルが無効の時。機体安定の為にビジョンポジショニングのみ使用。

P-ATTI : GPSおよびビジョンポジショニングの両方が無効の時。機体安定の為に気圧センサーのみを使用するので、高度だけは自動制御されます。

Aモード (Attitude : 姿勢) : GPSおよびビジョンポジショニングシステムが機体安定の為に使用されません。

機体を安定させる為に気圧センサーのみを使用します。ホームポイントが正しく記録されていれば、リモートコントロールシグナルを失ったときに機体は自動的にホームに帰還することが出来ます。

Fモード (Function : 機能) : このモードではインテリジェントオリエンテーションコントロール (IOC) が使用できます。

IOCは機体の方向を固定するために使用されます。IOCに関する詳細は、P59の「インテリジェントオリエンテーションコントロール(IOC)」を参照してください。

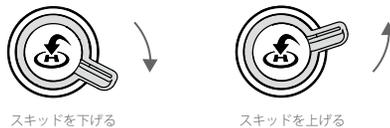
トランスフォーメーションスイッチ / RTHボタン

トランスフォーメーションスイッチ / RTHボタンには2つの機能があります。

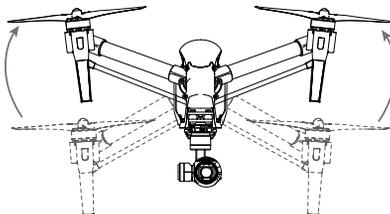
スイッチを上下へ切り替えることで、ランディングスキッドが持ち上がり下がったりします。
ボタンを押すことで、リターントゥーホーム (RTH) を開始します。

トランスフォーメーションスイッチ

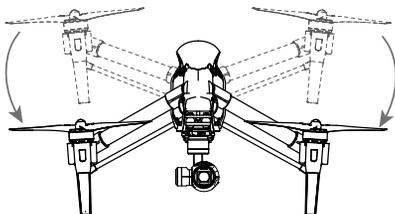
このスイッチは上下に切り替わります。スイッチの切り替えによりスキッドが次回の用に動きます。



1. **スキッドを上げる** : ランディングスキッドを上方向に持ち上げます。



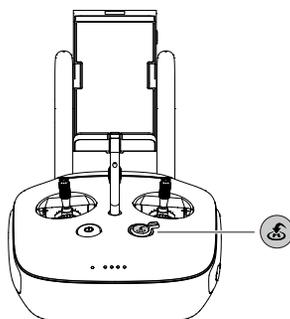
2. スキッドを下げる：着陸する為にランディングスキッドを下げます。



機体が地上にある時にランディングスキッドを上げないでください。
着陸前には、ランディングスキッドが下がっていることを確認してください。

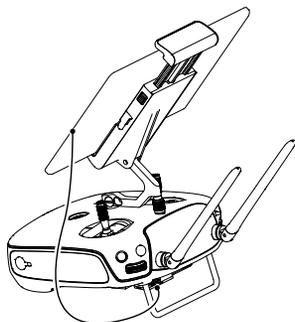
RTHボタン

このボタンを押し続けることで、リターントゥーホーム（RTH）を開始します。機体がRTHに入る際、RTHボタンの周りのLEDは白く点滅します。その後、機体は最後に記録されたホームポイントへ帰還します。ボタンを再度押し続けることでRTHをキャンセルし、通常操作へ戻ることが出来ます。



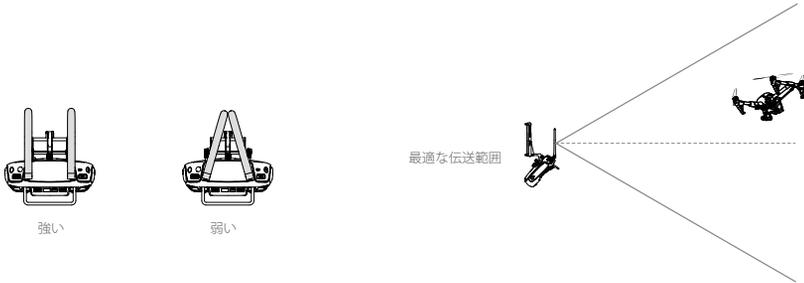
モバイル端末の接続

モバイル端末ホルダーを使いやすい角度にしてください。クランプを解除する為にホルダーの横のボタンを押し、モバイル端末を設置してください。固定するためにクランプを調整します。その後、USBケーブルでリモートコントローラーの後ろのコネクタとモバイル端末を接続してください。



最適な伝送範囲

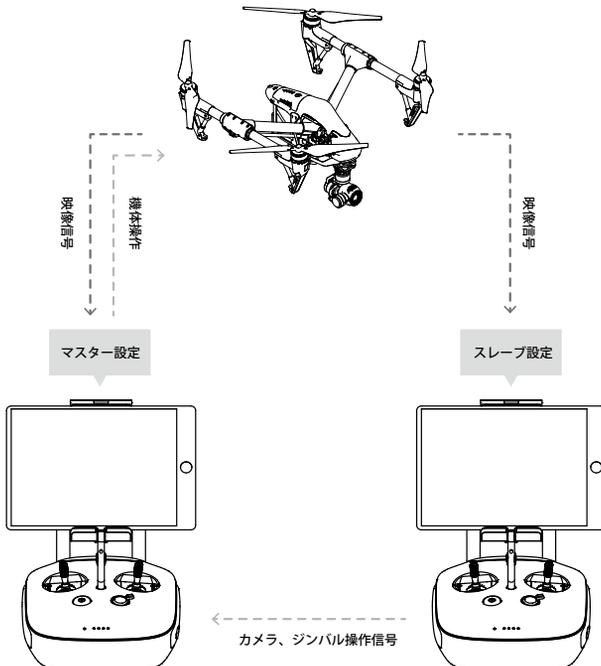
機体とリモートコントローラー間の通信は、機体が下図のような範囲内にある状態が最良となります。



機体は最適な伝送範囲内を飛ばうようにしてください。伝送状態を最適にするため、機体と操縦者間の距離や位置を調整してください。

2パイロットモード (Dual RemoteController mode)

2パイロットモード (Dual RemoteController mode) の時には、1つ以上のコントローラーを同じ機体へ接続することができます。「マスター」リモートコントローラーが機体操作を行い、「スレープ」コントローラーがジンバルとカメラ動作を行います。スレープ設定のコントローラーは最大3台まで接続が出来ます。ジンバルの操作は初めにスレープ設定したコントローラーでのみ、操作できます。残りのコントローラーは、映像の確認とカメラパラメーターの設定のみ可能です。

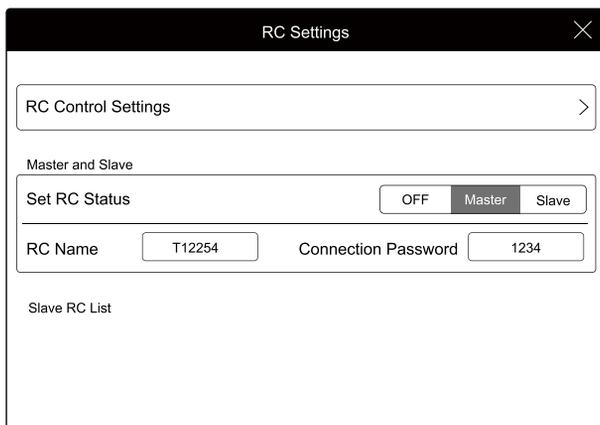


2パイロットモード (Dual Remote Controller mode) への設定

2パイロットモードは初期設定では使用不可となっています。「マスター」リモートコントローラーでDJIパイロットアプリを通して、この機能を有効にする必要があります。手順は以下の通りです。

「マスター」リモートコントローラー：

1. リモートコントローラーとモバイル端末を接続し、DJIパイロットアプリを起動します。
2. カメラページへ行き、 このアイコンをタップしリモートコントローラー設定へ入ります。
3. "Set RC Status"をタップし、マスター・スレープモードへ入ります。
4. "Set RC State"セクションの"Master"を選択し、お使いのコントローラーを「マスター」として設定します。



RC Settings

RC Control Settings

Master and Slave

Set RC Status OFF Master Slave

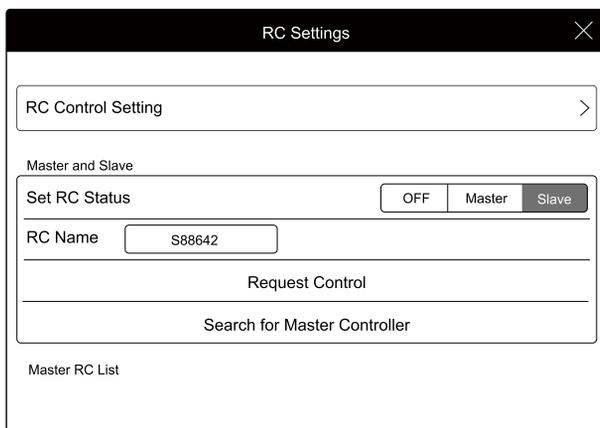
RC Name T12254 Connection Password 1234

Slave RC List

5. 「スレープ」リモートコントローラーの設定で使用するパスワードを入力します。

「スレープ」リモートコントローラー：

1. "Search for Master Controller"をタップし、「マスター」リモートコントローラーを検索します。



RC Settings

RC Control Setting

Master and Slave

Set RC Status OFF Master Slave

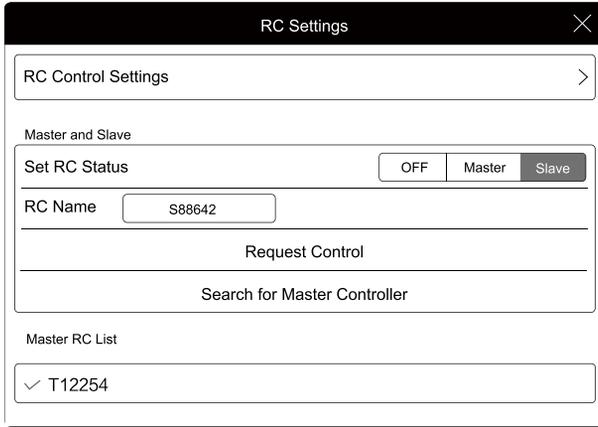
RC Name S88642

Request Control

Search for Master Controller

Master RC List

2. "Request Control"セクションに表示されている中から、「マスター」のリモートコントローラーを探します。



3. "Master RC List"から「マスター」リモートコントローラーを選択し、接続する為にパスワードを入力します。

✓ T12254

"Master RC List"

Connection Password

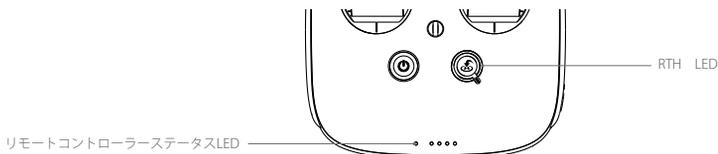
1234



「スレープ」設定をされているリモートコントローラーは、機体の操作用として使用出来ないので、機体とのリンクは出来なくなっています。もし機体の操作用として使用したい場合には、DJIパイロットアプリで「マスター」設定に切り替えてください。

リモートコントローラーステータスLED

リモートコントローラーステータスLEDはリモートコントローラーと機体の接続状況を確認できます。RTH LEDはリターントゥーホームの状況を確認できます。下図を参照ください。



ステータスLED	アラーム	状態説明
 — 赤点灯	なし	リモートコントローラー：マスターモード 機体とリンクしていない
 — 緑点灯	なし	リモートコントローラー：マスターモード 機体とリンクしている
 — 紫点灯	なし	リモートコントローラー：スリープモード 機体とリンクをしていない
 — 青点灯	なし	リモートコントローラー：スリープモード 機体とリンクしている
 ゆっくり赤点滅	B-B-B-	リモートコントローラー：エラー状態
  /  	なし	HD ダウンリンクが繋がっていない
RTH LED	サウンド	状態説明
 白点滅	B..... BB.....	リターントゥーホームのコマンド送信中 リターントゥーホーム開始
 — 白点灯	BBB-BBB-	リターントゥーホーム中

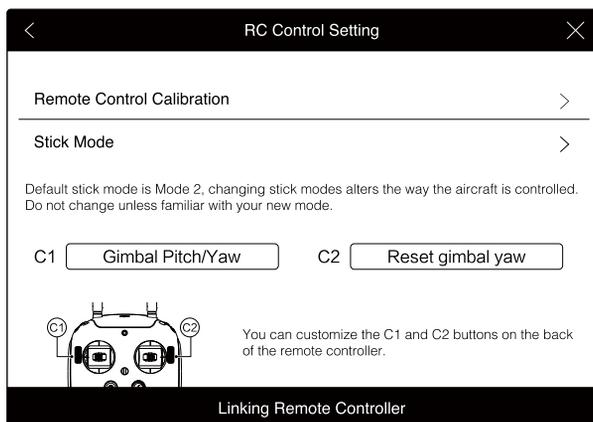


リモートコントローラーの電池残量が残りがずかになると、ステータスLEDが赤く点滅しアラートが鳴ります

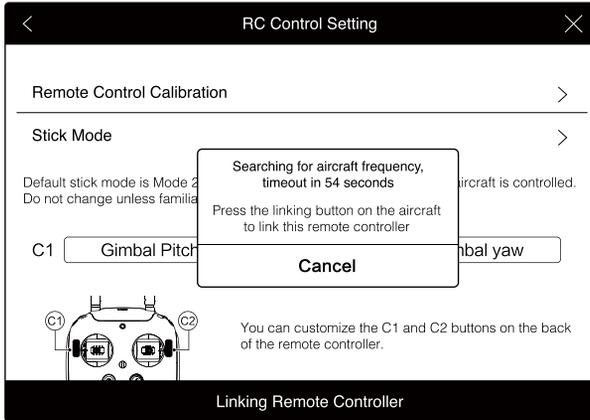
リモートコントローラーのリンク

リモートコントローラーは機体出荷時にリンク作業が完了された状態になっています。リンク作業は新しいリモートコントローラーを使用する際に必要となります。以下の手順を参考にリンク作業を実施してください。

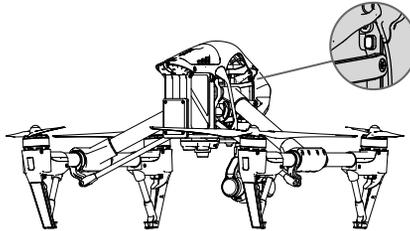
1. 送信機の電源を入れモバイル端末を接続し、DJIパイロットアプリを起動します。
2. 機体の電源を入れます。
3. カメラビューに入り、下図の“Linking Remote Controller”をタップします。



4. リモートコントローラーのリンクの準備が整いました。ステータスLEDが青に点滅し、ピープ音がします。



5. 下図のように、機体の前方にあるリンクボタンを押すとリンク作業を開始します。
リンク作業が完了するとステータスLEDが緑点灯します。



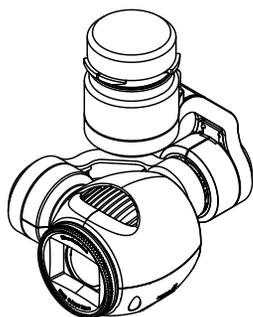
- ⚠ ・「スリーブ」設定をされているリモートコントローラーは、機体の操作用として使用出来ないので、機体とのリンクは出来なくなっています。もし機体の操作用として使用したい場合には、DJIパイロットアプリで「マスター」設定に切り替えてください。
- ・新しいリモートコントローラーが機体にリンクされると、元のリモートコントローラーと機体とのリンクは解除されます。

リモートコントローラーのコンプライアンスバージョン

Inspire 1リモートコントローラーはCEとFCCに準拠しています。

カメラおよびジンバル

カメラのスペックおよび
ジンバルの動作モードについての説明



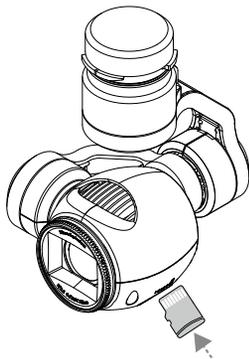
カメラとジンバル

カメラについて

Inspire 1 に標準で搭載されているカメラは、1/2.3インチ CMOSセンサーを搭載し4Kの映像の撮影（最大:4096×2160p24）や、12Mピクセル（1,200万画素）の写真の撮ることが出来ます。動画は編集用にMOVかMP4で出力が可能です。撮影モードはバースト、連続撮影、タイマーモードがあります。DJIパイロットアプリを通して、カメラからのリアルタイムの映像を確認することが出来ます。

カメラのMicro-SDカードスロット

Inspire 1 を起動する前に、写真や動画を保存する為に下図のスロットへMicro-SDカードを装着してください。出荷時には16GBのMicro-SDカードが付属します。最大64GのMicro-SDカードまで対応しています。高画質の録画データを高速で読み書きすることが出来るので、UHS-1タイプのMicro-SDカードを推奨致します。



⊗ Inspire 1 が起動している間はMicro-SDカードを抜かないでください。

カメラデータポート

機体から写真や映像をパソコンへダウンロードするには、Inspire 1を起動し、USBケーブルをカメラデータポートへ接続してください。



⚠ 先に機体の電源を入れておきます。

カメラ操作

リモートコントローラーのシャッター、ビデオレコーディングボタンでDJIパイロットアプリを通じて撮影を行うことができます。詳しくはP.25の「カメラ操作」のページをご参照ください。

NDフィルター

露出を下げるために、NDフィルターをカメラのレンズ前にとりつけることができます。

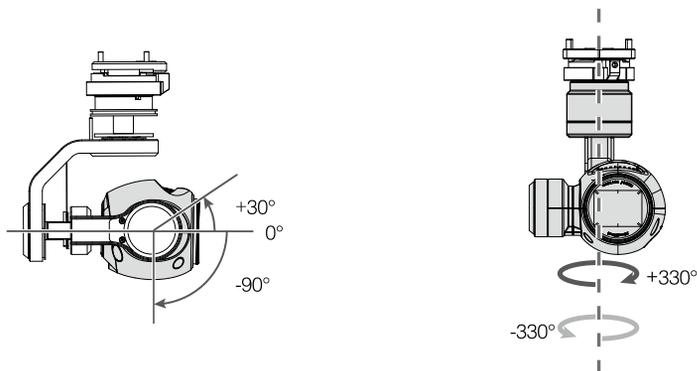
ジンバルについて

ジンバル

安定した撮影を行えるよう、3軸ジンバルを採用しカメラを安定させています。

このジンバルはチルト動作を120°、パン動作を360°行う事ができます。

(パンは機体正面より左右に330°づつ動きます。360°の回転を連続で行うことはできません。)



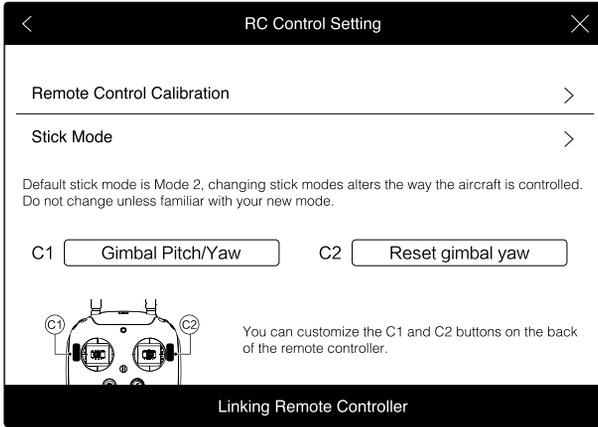
初期設定では、リモートコントローラーのジンバルダイヤルを使用してチルトのコントロールを行うことができますが、パン方向のコントロールを行う事は出来ません。

2.パイロットの時は、スLEEP設定側のコントローラーでパンとチルトの両方をコントロールすることができます。

パンのコントロール

ジンバルダイヤルを使用してパンの操作を行う場合は下記手順を行ってください。

1. 機体とリモートコントローラーの電源を入れ、DJIパイロットアプリを起動しカメラページへ入ります。
2. "RC Control Settings"をタップし、ジンバルのチルト/パンの切り替えを割り当てるために、C1(バックレフトボタン)かC2(バックライトボタン)の設定ボタンを選択します。
3. "Gimbal Pitch/Yaw"をドロップダウンリストから選択します。

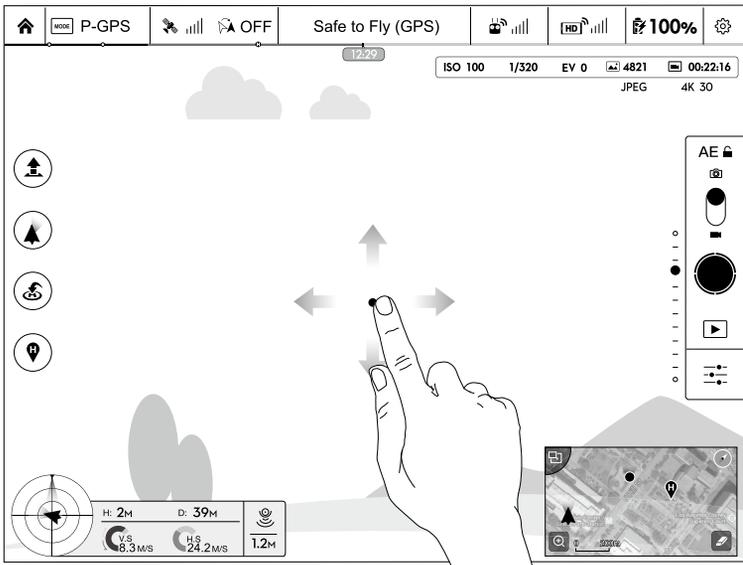


割り当てを行ったC1かC2のボタンを押すことで、ジンバルダイヤルのチルトモードとパンモードが切り替わります。

DJIパイロットアプリを使用してのジンバルの操作

下記手順により、DJIパイロットアプリからジンバルの操作を行う事が出来ます。

1. DJIパイロットアプリを立ち上げ、カメラビューへ入ります。
2. 青いアイコンが表示されるまで、モバイル端末のスクリーンを長押しします。
3. 下図のように指をスライドさせることで、ジンバル操作を行うことが出来ます。

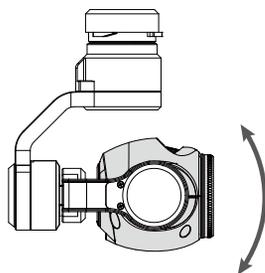


ジンバル動作モード

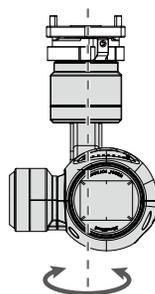
ジンバル動作モードは3つあります。切り替えはDJIパイロットアプリのカメラページから行います。

切り替えのためにはモバイル端末とリモートコントローラーが接続されている必要があります。

動作モードの詳細は次の表を参照ください。



チルト



パン

	Follow Mode (フォローモード)	ジンバルの向きと機首方向との角度を保ちます。 1パイロット時はチルトのコントロールのみ可能ですが、 2パイロット時はチルトに加えてパンのコントロールも可能になります。
	FPV Mode (FPVモード)	一人称視点での飛行モードです。ジンバルは機首方向に固定されます。
	Free Mode (フリーモード)	ジンバルは機体の回転から影響を受けません。 1パイロット時はチルトのコントロールのみ可能ですが、 2パイロット時はチルトに加えてパンのコントロールも可能になります。
	Re-alignment (方向リセット)	ジンバルのロール方向を機体の向きへと合わせます、これによりジンバルのロール方向のリセットが行われます。この時、チルト角は変わりません。



・ジンバルモーターエラーは次のような場合に発生します。

- (1) ジンバルが平らな地面上に無い。
- (2) 何かに接触していたりして、ジンバルに負荷がかかっている。

広く平らな地面から離陸を行ってください。起動後はジンバルを保護して下さい。

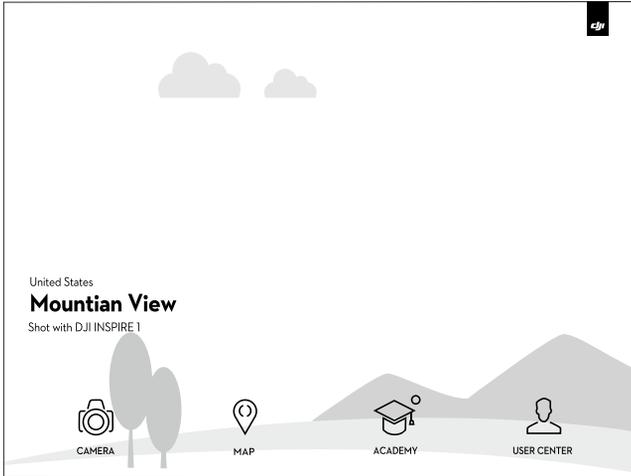
- ・濃霧や雲の中の飛行によりジンバルが濡れると、一時的に使用できなくなります。ジンバルが乾くと再度使用できるようになります。

DJIパイロットアプリ

DJIパイロットアプリの説明

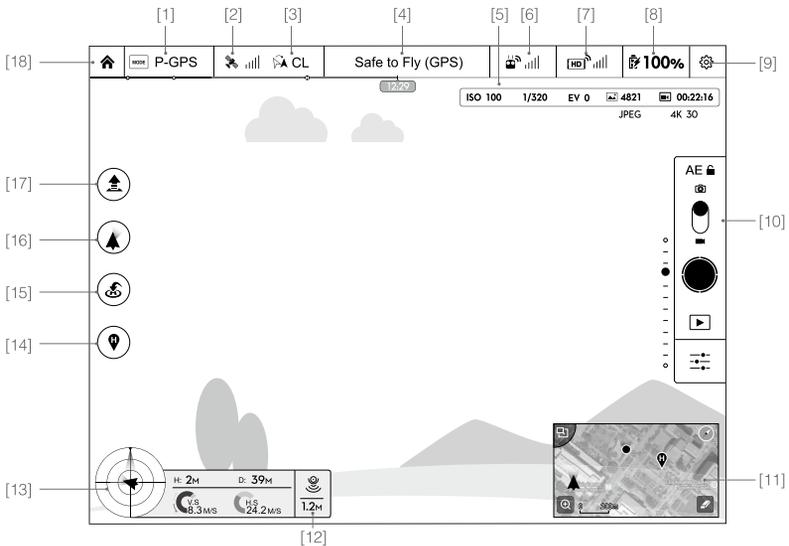
DJIパイロットアプリ

DJIパイロットアプリはInspire 1用に特別にデザインされたアプリです。ジンバルやカメラ、その他の機能をコントロールする為に使用します。また、マップ、アカデミー、ユーザーセンターなどがあり、機体の設定を行った撮影データのシェアができます。より活用頂くためにも、タブレットを使用することを推奨します。



Camera (カメラ)

カメラページはInspire 1のカメラからのHD映像が表示されています。様々な設定をこちらで行うことができます。



[1] フライトモード



MODE : アイコンの横に現在のフライトモードが表示されます (P12)。
 タップすることでMC(メインコントローラー)の設定を開きます。
 飛行制限の変更 (P45)、コンパスキャリブレーションの実施 (P49)、ゲイン値の設定を行います。

[2] GPS強度



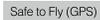
GPS信号の強度を表します。十分なGPS強度の時、緑になります。

[3] IOC設定



IOC : Fモードの時、どのIOC設定になっているかを表示します。
 タップでIOCメニューを開き設定します (P59)。

[4] システム状態



Safe to Fly (GPS) : GPS信号の状態など、機体の状態を表示します。

[5] バッテリー残量表示



現在のバッテリー残量をインジケータで表示します。
 残量により、インジケータのカラーが異なります (P14)。

[6] リモートコントローラー信号



リモートコントローラーの信号の強度を表します。
 タップすることで、RC設定を開きます (P30~)。

[7] HDビデオリンク信号



機体とリモートコントローラー間のHDビデオリンク信号の強度を表します。

[8] バッテリー残量



機体側のバッテリーの残量を表示します。
 タップすることでバッテリー情報を開き、各種警告の設定や、警告の履歴などの確認が出来ます。

[9] 設定



設定ページを開きます。表示単位の変更、カメラのリセット、クイックビューのオンオフ、ジンバルの傾き補正、飛行経路表示の切り替えを行います。

[10] カメラ操作

露出固定



タップすることで、カメラの露出固定のオンオフを切り替えます

シャッター



写真を撮ります。長押しでカメラ設定を開きます。

録画



録画の開始、停止を行います。
 リモートコントローラーのビデオレコーディングボタンを押すことでも録画の開始、停止を行うことが出来ます。

再生

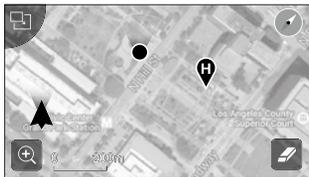
 : 再生ページへ入ります。撮影した写真や映像のプレビューをすぐに確認することが出来ます。

カメラ設定と撮影モード

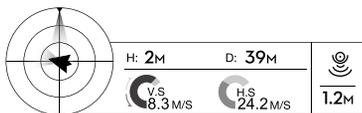
 : カメラ設定へ入ります。カメラの撮影モードをオートからマニュアルへ変更することが出来ます。

[11] マップ

現在の飛行経路を表示します。タップすることで、カメラ画面とマップ画面が切り替わります。

**[12] ビジョンポジショニング**

 : ビジョンポジショニングセンサーと地表との距離を表示します。

[13] フライトテレメトリー**ビジョンポジショニングの状態**

ビジョンポジショニングが起動している時、アイコンが強調表示されます

機体の姿勢がアイコンで表示されます。

- (1) 赤い矢印は機体の向いている方向を表します。
- (2) 明るい青色と暗い青色のエリアで機体のピッチ角を表します。
- (3) 明るい青色と暗い青色の境界線の傾きで機体のロール角を表します。

[14] ホームポイント設定

 : タップすることで現在のホームポイントをリセットします。ホームポイントとしては、機体を離陸させた場所か、リモートコントローラーの現在位置か、機体の現在位置かで選択をすることが出来ます (P16)。

[15] リターントゥーホーム(RTH)

 : RTHを開始します。タップすることで機体を最新のホームポイントへと帰還させます (P28)。

[16] ジンバル動作モード

P38の「ジンバル動作モード」を参照ください。

[17] 自動離陸/自動着陸

：タップすることで自動離陸/自動着陸モードになります。詳細はP50を参照ください。

[18] 戻る

：タップすることでメインメニューへ戻ります。

Map (マップ)

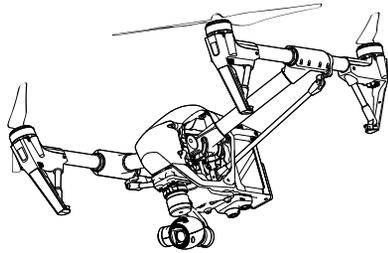
このページで現在の飛行ルートを大きなサイズのマップで確認することができます。
また、自動離陸/自動着陸もここで行います。

Academy (アカデミー)

取扱説明書のダウンロード、オンラインビデオの閲覧やフライトシミュレーターを使用できます。

User Center (ユーザーセンター)

モバイル端末へ画像や動画を同期、フライトレコードの確認、DJIアカウントの状態の確認が出来ます。
ユーザーセンターへログインするには、認証されたDJIアカウントが必要です。



フライト

安全飛行と飛行制限事項についての説明

フライト

飛行前の準備完了後には、Inspire 1を安全かつ高度に運用するためにも、Inspire 1パイロットトレーニングガイドに目を通すことを推奨します。また、すべてのフライトは適切な場所で行う必要があります。

飛行環境条件

1. 風速10m/sを超えているときや雪、雨、スモッグのような、厳しい気象条件下で機体を飛ばさないでください。
2. 開けた場所で飛ばしてください。高層ビル群や鉄骨製の物は、機体の電子装置の精度に影響を与える可能性があります。(主にコンパスとGPS)
3. 人や物が多い所、高圧電線の付近、木が多い所、水辺も同様に飛行は控えてください。
4. 携帯電話基地局や電波塔など、高レベルで電磁気を発する物の近くを飛行させないでください。
電波干渉し操縦不能になる恐れがあります。
5. 機体やバッテリーの性能は、空気密度や温度などの環境要因で変化します。
海抜14700フィート（4500メートル）以上を飛行する際はバッテリーや機体性能が低下するのでご注意ください。
6. 極地ではPモードでは飛行できません。

飛行制限

高度と距離に飛行制限を設定することができます。これらの飛行制限の詳細は次の通りです。

すべての無人航空機（UAV）使用者は、ICAO（国際民間航空機関）、FAAおよび自国の領空の規制に従うべきです。

飛行を制限する機能は、機体を安全かつ法律に則り使用していただけるよう、初期設定で有効になっています。

飛行の制限機能は、高度制限、距離の制限と「飛行禁止エリア」が含まれています。

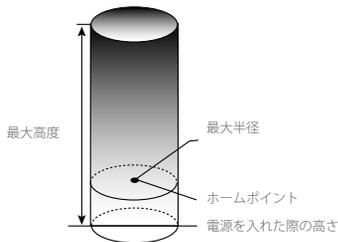
Pモードでは、高度、距離の制限と「飛行禁止エリア」が有効となります。

Aモードでは高度制限のみが有効となり、120M以上上空へ行くことはできません。

最大高度 & 半径の制限

最大高度 & 半径の制限は飛行可能高度と距離を制限します。これらの設定をDJIパイロットアプリで変更することができます。設定が完了すると、あなたのInspire 1は制限区域内を飛行します。

詳細は下の図を参照ください。



GPSのシグナルが強い時  …… 緑の点滅

	飛行制限	DJI パイロットアプリ 通知	機体インジケーター
最大高度	最大高度より 上昇はできません	Warning: Height limit reached.	特になし
最大半径	飛行距離は最大半径 以内となります	Warning: Distance limit reached.	最大半径に近づく と  赤の早い点滅

GPSのシグナルが弱い時  …… 黄の点滅

	飛行制限	DJI パイロットアプリ 通知	機体インジケーター
最大高度	高さ制限が120m以下	Warning: Height limit reached.	特になし
最大半径	制限なし		

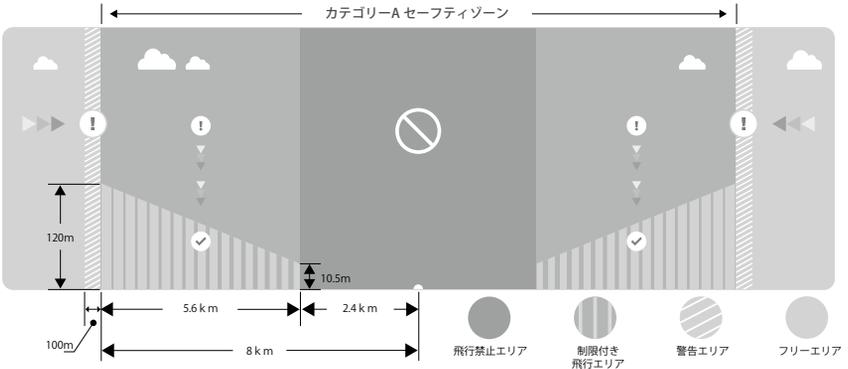
-  ・制限エリアの外へ出てしまっても機体を制御することができますが、更に遠くへ飛行させることはできません。
 ・機体がGPS強度が低い状態で最大半径を超えてしまった場合でも、自動で制限区域内へ戻ります。

制限区域での飛行制限

制限区域には、世界中の空港があります。すべての制限区域は、DJIの公式サイト(<http://www.dji.com/fly-safe/category-mc>)に記載されています。制限区域はカテゴリAおよびBに分類されています。カテゴリAは、LA、ヒースローなどの主な国際空港をカバーし、カテゴリBは小さい空港が含まれています。

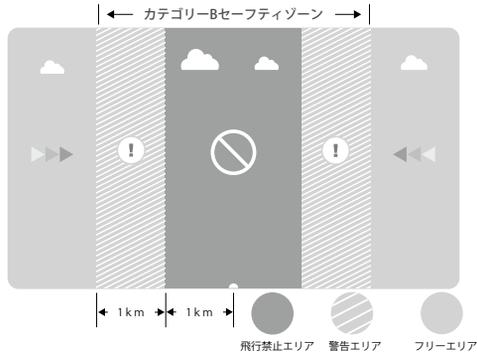
カテゴリAセーフティーゾーン

- カテゴリAセーフティーゾーンは、「小さな飛行禁止区域」と「高度制限エリア」で構成されています。「飛行禁止区域」へは侵入出来ませんが、高度制限エリアでは高さを維持し飛行を続けることが出来ます。
- 中心から周囲1.5マイル (2.4キロ) 以内が飛行禁止エリアで、その内部では離陸も禁止されます。
- 制限区域の周りの1.5マイル (2.4キロ) から5マイル (8キロ) までは、高度制限があります。1.5マイル (2.4 km)の地点で35フィート (10.5 m)、5マイル (8 km)の地点で400フィート (120 m)の高度制限となります。
- 警告エリアは、制限区域の周囲に設定されています。制限区域の周囲320フィート (100メートル) 以内を飛行している際にはDJIパイロットアプリに警告が表示されます。



カテゴリーBセーフティゾーン

- (1) カテゴリーBセーフティゾーンとは、「飛行禁止エリア」と「警告エリア」で構成されています。
- (2) 周囲0.6マイル (1 km) は、「飛行禁止エリア」となっています。
- (3) 「警告エリア」は、飛行禁止エリアの周りに設定されています。飛行禁止エリアの0.6マイル (1キロ) 以内を飛ぶときはDJIパイロットアプリに警告が表示されます。



GPS のシグナルが強い  ……緑の点滅			
エリア	制限	DJI パイロットアプリ 通知	機体LED
飛行禁止エリア 	モーターは始動しません。	Warning: You are in a No-fly zone. Take off prohibited.	 …… 赤の点滅
	PモードではなくAモードで制限区域へ機体が侵入した場合、機体を自動的に下降し着陸後、自動停止します。	Warning: You are in a No-fly zone, automatic landing has begun. (If you are within 1.5 mile radius.)	
制限付き 飛行エリア 	PモードではなくAモードで制限区域へ機体が侵入した場合、制限高度まで降下しその高度の15フィート下でホバリングします。	Warning: You are in a restricted zone. Descending to safe altitude. (If you are between the range of 1.5 mile and 5 mile radius) Warning: You are in a restricted zone. Max flight height restricted to between 10.5m and 120m. Fly Cautiously.	
警告エリア 	飛行制限はありません。しかし、警告メッセージが表示されます。	Warning: You are approaching a restricted zone, Fly Cautiously.	
フリーエリア 	制限なし	特になし	

 セミオートマティック降下：降下と着陸プロセス中はスロットル以外のスティックコマンドが使用できません。モーターは着陸後に自動的に停止します。

-  ・安全地帯を飛行するとき、機体のステータスインジケータが早い赤点滅を3秒間行います。その後5秒間は現在の飛行状態を示し、再び赤の点滅に切り替わります。
- ・安全上の理由から、空港、高速道路、鉄道の駅、線路、都市や他の特別な地域で飛行しないでください。機体が目視できる所でフライトさせてください。

飛行前チェックリスト

1. リモートコントローラ、機体のバッテリー、およびモバイル端末が完全に充電されているか。
2. プロペラは正しい箇所へしっかり装着されているか。
3. Micro-SDカードが挿入されているか。
4. ジンバルは通常通り機能しているか。
5. モーターは起動して通常通り動くか。
6. DJIパイロットアプリと接続完了しているか。

コンパスキャリブレーション

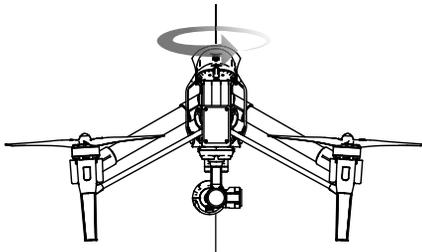
重要：飛行場所を変更した際は必ずコンパスキャリブレーションを実施してください。コンパスは非常に干渉を受けやすく、コンパスがずれていると不安定な飛行や機体の紛失、破損へとつながる可能性があります。定期的なキャリブレーションは、最適なパフォーマンスのために必要とされます。

- ⊗ ・強い磁気干渉の可能性がある場所では、コンパスキャリブレーションを行わないでください。
(マグネタイト、駐車場構造、および地下の補強鉄筋など。)
- ・キーや携帯電話などの強磁性体を身につけてコンパスキャリブレーションを行わないでください。
- ・巨大な金属製の物体の近くでコンパスキャリブレーションを行わないでください。

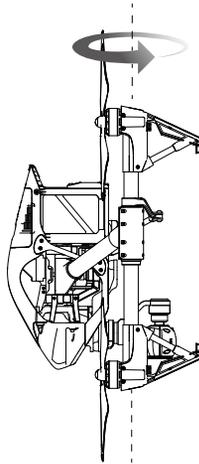
キャリブレーション手順

キャリブレーションは広いところで行ってください。

1. 上記禁止事項を踏まえた上で、前回と違う場所で飛行させる際、コンパスキャリブレーションを行う為にDJIパイロットアプリの"MODE"をタップし"Compass Calibration"をタップします。その後、画面の指示に従ってください。
2. 水平方向に360度機体を回転させます。成功すると機体のステータスインジケータが緑に点灯します。



3. バッテリーを上向きにして垂直に機体を持ち、機体の中心軸に沿って360度回転させます。
機体のステータスインジケータが赤に点灯した場合、再度コンパス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後に機体ステータスインジケータが赤と黄色に点滅した場合、場所を変えて再度コンパスキャリブレーションを行ってください。
-

- ☀** 各フライトの前にコンパスキャリブレーションを行ってください。DJIパイロットアプリを立ち上げ、画面の指示に従って行ってください。
-

再度キャリブレーションが必要な時

1. アブノーマルコンパスエラーが発生している時（機体ステータスインジケータが赤と黄色の点滅の状態）
2. 新しい場所、前回と違う場所で飛行させる時
3. 機械的に変更があった時（例：コンパスのマウント位置を変更した時）
4. フライト時に流れるなど、機体が安定しなくなった時（例：真っ直ぐ飛行しない）

自動離陸／自動着陸

自動離陸

機体のインジケータが緑に点滅している時に、自動離陸を使用する事が出来ます。

1. DJIパイロットアプリのカメラページへ入ってください。
2. フライトモードが「Pモード」になっている事を確認してください。
3. P49の飛行前チェックリストを確認してください。
4. **↑** このアイコンをタップしスライドすると、離陸します。
5. 機体は離陸後、1.5mほどの所でホバリングします。

自動着陸

機体のインジケーターが緑に点滅している時に、自動着陸を使用する事が出来ます。

1. フライトモードが「Pモード」になっている事を確認してください。
2. 着陸エリアの安全性を確認した上で **↓** をタップします。
3. 機体がランディングスキッドを下げ自動着陸を開始します。

モーターの始動/停止

モーター始動

コンビネーションスティックコマンド（Combination Stick Command：以下CSC）操作は簡単なスティック操作でモーターの始動を行います。下図のように、両側のスティックを下の方へ倒します。モーターが始動したらスティックを離して元に戻してください。

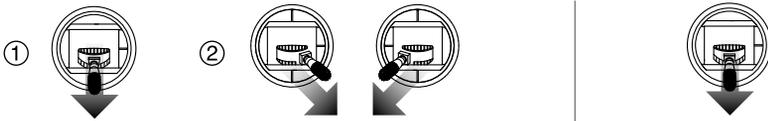


モーター停止

モーターの停止方法については2種類あります。

方法1：Inspire 1の着陸後、スロットルスティックを①のように一番下まで倒し、モーターを即時停止させたい場合には②のようにCSC操作を行います。

方法2：Inspire 1の着陸後、スロットルスティックを倒し続けると、3秒後にモーターが停止します。



飛行テスト

機体離着陸の流れ

1. 機体を開けた場所の平らな地面に、バッテリーのインジケーターが操縦者側に向くように置きます。
2. リモートコントローラーとモバイル端末に電源を入れ、その後インテリジェントフライトバッテリーの電源を入れます。
3. DJIパイロットアプリを立ち上げ、カメラページに入ります。
4. 機体側のインジケーターランプが緑色になるまで待機します。これは、ホームポイントの記録が完了し安全にフライト出来る準備が完了した合図となります。もしもこの時黄色になる場合には、ホームポイントの記録が完了していないので、離陸するべきではありません。※野外でPモード利用の場合です。
5. スロットルスティックをゆっくりと上げていか、自動離陸機能を使用して離陸させます。
6. DJIパイロットアプリを利用して写真とビデオを撮影します。
7. 着陸の際は、水平な地面に向けてゆっくりとスロットルスティックを下げます。
8. 着陸後、CSC操作もしくは3秒以上スロットルスティックを倒したままにし、モーターを停止させます。
9. 最初にインテリジェントフライトバッテリーの電源を切り、次にリモートコントローラーの電源を切ります。



- ・飛行中にフェイルセーフモードに入った際、機体ステータスインジケーターが素早い黄色点滅をします。
 - ・電圧が低下した際、機体ステータスインジケーターが赤くゆっくりもしくは素早い点滅をします。
 - ・飛行に関する情報については、ビデオチュートリアルをご参考ください。
-

動画撮影時について

1. 毎フライト前にチェックを行いましょ。
2. DJIパイロットアプリを利用し希望のジンバルモードで利用しましょ。
3. 撮影はPモードでの飛行中に行うようにしましょ。
4. 晴天で無風のような天候に恵まれた日に撮影をしましょ。
5. 自分に合ったカメラ設定を見つけてしましょ。(FOV、写真のフォーマット、露出設定など)
6. 飛行試験を行い、飛行ルートやアングルなどを事前に決めましょ。
7. スティック操作はゆっくりと行い、機体を安定させ滑らかなフライトを心がけましょ。

トラブルシューティング (FAQ)

トラブルシューティング (FAQ)

1. GoProカメラを搭載できますか？

現在はGoProは対応しておりません。DJIカメラ専用ジンバルとなっているのでGoProを搭載することはできません。

2. グラウンドステーションは使用できますか？

現在は使用できません。今後ファームウェアのアップデートで使用可能になる予定です。

3. カメラの露出設定はオートですか？

基本的にはオートですが、DJIパイロットアプリからマニュアルに変更することが可能です。

4. アプリ上で写真のサイズを確認することは出来ますか？

可能です。DJIパイロットアプリのプレビューにて写真、映像のサイズ確認が可能です。

5. Inspire 1はカメラを除いてどれくらいの重さを載せれますか？

DJIでは、専用カメラとジンバル以外を搭載して飛行させることを推奨致しておりません。

6. Inspire 1で使用できる液晶モニターを販売していますか？

DJIではモニターの販売は行っておりませんが、互換性のあるモニターやモバイル端末をお持ちでしたら接続することが出来ます。

7. 充電にはどれくらいの時間がかかりますか？ また充電器は付属していますか？

専用充電器が付属しています。

標準搭載の4500mAhバッテリーの充電には約85分かかります。

8. 2つの送信機は同じものですか？ また2パイロットで使用するには設定が必要ですか？

2つの送信機は機械的に同じ物です。DJIパイロットアプリから「マスター」と「スレーブ」に設定することで2パイロットモードで使用できます。

9. トレーナーポートは付属していますか？ またそれらを使いシュミレーター等は使えますか？

Inspire 1の送信機にトレーナーポートはありません。

10. Phantom 2シリーズのリモートコントローラーに、モバイル端末ホルダーは使えますか？

使えません。Inspire 1 リモートコントローラー専用の仕様となります。

11. DJIパイロットアプリはiPad以外での使用は可能でしょうか？

最高の動作環境を考慮してタブレット端末を推奨しますが、以下のデバイスでも動作確認は出来ています。

iOS : iOS v7.1以上

iPhone 6 Plus	iPhone 6	iPhone 5S	iPhone 5C	iPhone 5
iPad Air 2	iPad Mini 3	iPad Air	iPad Mini 2	iPad (第4世代)

Android : Android v4.1.2 以上

Samsung Note 4 Samsung S5 Sony Z3 XPERIA Samsung Note 3

12. Micro-SDカードは付属してきますか？

16GBのMicro-SDカードが付属しています。64GBまで対応しています。(※UHS-1、class 10以上推奨)

13. 送信機は後から増やすことは出来ますか？

できます。

14. Inspire 1はどれくらいの大きさですか？

プロペラ未装着で44 x 30 x 45cm (全長×高さ×全幅) です。

15. Inspire 1はどのようなフライトコントローラーを使用していますか？

新しい専用フライトコントローラーが搭載されています。

16. どのプロペラ、モーターが付属してきますか？

3510モーターと1345プロペラが付属してきます。

付録

付録

スペック

機体

モデル	T600
重量 (バッテリー込み)	2935 g
ホバリング精度 (P-GPSモード)	垂直: ±0.5 m 水平: ±2.5 m
最大回転速度	ピッチ: 300° /s ヨー: 150° /s
最大傾斜角度	35°
最大上昇速度	5 m/s
最大下降速度	4 m/s
最大飛行速度	22 m/s (ATTI モード、無風時)
航行可能限界高度	海拔 4500 m
最大風速抵抗	10 m/s
最大飛行時間	約18分 (4500mAh)
モーター	DJI 3510
プロペラ	DJI 1345
インドアホバリング	有効
動作環境温度	-10℃～40℃
対角距離	559～581 mm
サイズ	438x451x301 mm

ジンバル

モデル	ZENMUSE X3
出力電力 (※カメラ搭載時)	静止時: 9W ; 動作時: 11W
動作電流	静止時: 750mA ; 動作時: 900mA
制御角度精度	±0.03°
取り付け	取り外し可能
操作可能範囲	ピッチ: -90° ～ +30° パン: ±320°
機械的な範囲	ピッチ: -125° ～ +45° パン: ±330°
最大動作速度	チルト: 120° /s パン: 180° /s

カメラ

名称	X3
モデル	FC350
総画素数	12.76Mピクセル (1200万画素)
有効画素数	12.4Mピクセル
最大サイズ	4000 x 3000
ISO レンジ	100 ~ 3200
FOV (視野角)	94°
CMOS	Sony EXMOR 1/2.3"

レンズ	f/2.8 9枚構成 ひずみ防止
-----	------------------------

写真モード	シングルモード バーストモード: 3 / 5 / 7 枚 オートブラケット: 3 / 5 枚 (0.7EVステップ) タイムラプス
-------	--

ビデオ録画モード	UHD(4K): 4096x2160p24/25, 3840x2160p24/25/30 FHD: 1920x1080p24/25/30/48/50/60 HD: 1280x720p24/25/30/48/50/60
----------	--

最大書き込み速度	60 Mbps
----------	---------

対応ファイル形式	FAT32/exFAT 静止画: JPEG, DNG 動画: MP4 / MOV (MPEG-4 AVC / H.264)
----------	---

対応SDカードタイプ	SD / SDHC / SDXC Micro SD 最大容量: 64 GB. クラス: 10以上
------------	---

動作環境温度	0°C ~ 40°C
--------	------------

リモートコントローラー

名称	C1
動作周波数	922.7MHz ~ 927.7 MHz 2.400GHz~2.483GHz
通信距離	2 km ※遮蔽物が無く見通しが確保された状態
EIRP	10dBm@900MHz, 20dBm@2.4GHz
出力ポート	USB, Mini-HDMI
電源	内蔵バッテリー
充電方式	DJI充電器使用
2/パイロット機能	マスター&スレーブ接続
モバイル端末ホルダー	タブレット、スマートフォン
出力電力	9 W

動作環境温度	-10℃～40℃
保存温度	3ヶ月未満：-20℃～45℃ 3ヶ月以上：22℃～28℃
充電温度	0℃～-40℃
バッテリー	6000 mAh LiPo 2S

充電器

モデル	A14-100P1A
電圧	26.3 V
定格出力	100 W

バッテリー（標準）

名称	インテリジェントフライトバッテリー
モデル	TB47
容量	4500 mAh
電圧	22.2 V
タイプ	LiPo 6S
出力	99.9 Wh
重量	570 g

動作環境温度	-10℃～40℃
保存温度	3ヶ月未満：-20℃～45℃ 3ヶ月以上：22℃～28℃
充電温度	0℃～40℃
最大電力	180 W

バッテリー（オプション）

名称	インテリジェントフライトバッテリー
モデル	TB48
容量	5700 mAh
電圧	22.8 V
タイプ	LiPo 6S
出力	129.96 Wh
重量	670 g

動作環境温度	-10℃～40℃
保存温度	3ヶ月未満：-20℃～45℃ 3ヶ月以上：22℃～28℃
充電温度	0℃～40℃
最大電力	180 W

ビジョンポジショニングシステム

対応速度	8m/s 以下（地上2mの時）
------	-----------------

最高高度	5cm ～ 500 cm
動作環境	適正な明るさ (15ルクス以上)、模様のある地表面
認識高度	0cm ～ 300 cm
DJIパイロットアプリ	
対応バージョン	iOS version 7.1 以上、Android version 4.1.2 以上
対応モバイルデバイス	* iPhone 6 Plus, iPhone 6, iPhone 5S, iPhone 5C, iPhone5 iPad Air 2, iPad Mini 3, iPad Air, iPad Mini 2, iPad 4;* Samsung Note 4, Samsung Note 3, Samsung S5, Sony Z3 EXPERIA,* ※タブレット端末の利用を推奨

インテリジェントオリエンテーションコントロール (IOC)

IOCにより、複数の方法で機体の向きを固定して飛ばすことが可能になります。
IOCには3つのモードがあり、DJIパイロットアプリからIOCモードを選択することができます。
IOCはFモードでのみ作動するので、フライトモードスイッチをポジション1にしてください。
IOCの詳細については次の表を参照ください。

コースロック (CL)	CLへ切り替えた際の機首方向を前方として記憶します。 記録しなおすかCLを終了するまで方向は固定されます。
ホームロック (HL) *	ホームポイント (HP) を記録し、ピッチスティック操作で機体をHPから遠ざけたり近づけたりします。
ポイントオブインタレスト (POI) *	ポイントオブインタレスト (POI) を記録します。 機体は常に機首をPOIに向けたまま、POIのまわりを旋回します。



* ホームロックおよびポイントオブインタレストはファームアップデート時に実装されます。

IOCの必須条件

IOCを使用するためには次の条件が必要です。

IOCモード	GPS対応	GPS接続	フライト距離制限
CL	不要	無し	なし
HL	必要	7以上	機体 ← ≥10m → ホームポイント
POI	必要	7以上	機体 ← 5m-500m → POI登録点

IOCを使用する

DJIパイロットアプリの設定ページから "Enable IOC" をタップします。
フライトモードスイッチをFモードへ切り替え、DJIパイロットアプリの指示に従ってIOCを選択してください。

ファームウェアアップデート

機体、リモートコントローラー、インテリジェントフライトバッテリーのファームウェアのアップデート手順になります。

機体のファームウェアの更新

ステップ1 - バッテリーとSDカードの容量を確認します。

インテリジェントフライトバッテリーは最低残量50%以上、SDカードは100MB以上の空きが必要となります。

ステップ2 - ファームウェアアップデートパッケージの準備

1. ファームウェアアップデートパッケージをDJI公式サイト(<http://www.dji.com/product/inspire-1>)からダウンロードします。
2. PCにSDカードを接続し、ダウンロードしたすべてのファイルをSDカードのルートディレクトリ（一番上の階層）へ移します。SDカードをPCから取り外し、Inspire 1のカメラのSDカードスロットへ挿入します。

ステップ3 - 機体のアップデート

1. リモートコントローラーにモバイル端末を接続し、電源を入れDJIパイロットアプリを起動し、ファームウェアアップデートの進行に関する情報を確認します。アップデートを続行するか確認します。もし機体電源を入れた際にDJIパイロットアプリが起動していなかった場合は、自動的にアップデートが開始されます。
2. ファームウェアアップデートは完了までにおよそ25分かかります。アップデートが正しく完了した場合には、カメラから“D→DD”とピープ音がします。
3. アップデート後に自動作成される「.txt」ファイルを確認してください。アップデートが成功していた場合は、“result: successful”と記載されています。“result: failed”と記載があった場合や長いピープ音がする場合には、アップデート失敗なので再度アップデートを行ってください。

リモートコントローラーのファームウェアの更新

ステップ1 - バッテリーとSDカードの容量を確認します。

リモートコントローラーのファームウェアは、機体のファームウェアアップデートパッケージの中に一緒に入っています。ダウンロードした同じファイルを使用してください。リモートコントローラーのバッテリーは最低残量50%以上が必要です。

ステップ2 - ファームウェアアップデートパッケージの準備

1. ダウンロードしたすべてのファイルをSDカードかUSBメモリのルートディレクトリ（一番上の階層）へ移します。
2. リモートコントローラーの電源を切った状態で、USBポートへSDカードを挿入したカードリーダーがUSBメモリを接続します。カードリーダーをお持ちで無い場合は、SDカードをInspire 1のカメラへ挿入し、カメラとリモートコントローラーを接続します。

ステップ3 - リモートコントローラーのアップデート

1. リモートコントローラーの電源を入れ、アップグレードが開始するまで20秒ほど待ちます。
2. ファームウェアアップデートは完了までにおよそ10分かかります。アップデート実行中は、リモートコントローラーのステータスLEDが青点灯します。アップデートが正しく完了した場合には、ステータスLEDが緑になりピープ音が停止します。ステータスLEDが赤点灯の際はアップデート失敗なので、再度アップデートを行ってください。

インテリジェントフライトバッテリーのファームウェアの更新

インテリジェントフライトバッテリーのファームウェアは、機体のファームウェアのアップデートを行っている最中にアップデートされます。ファームウェアアップデートパッケージはSDカードへ取っておく事を推奨します。DJIパイロットアプリから促した際、バッテリーのファームウェアは更新されます。機体の電源を入れなおした際、DJIパイロットアプリと機体が接続されていない場合には、更新は自動で開始されます。



- ・機体のファームウェアをアップデートした後、リモートコントローラーのファームウェアを最新のものにしてください。
- ・リモートコントローラーのアップデートを行った後、機体とのリンクが切れることがあります。P32を参照のうえ接続しなおしてください。
- ・ジンバルの音や生成されたドキュメントでアップデートの結果を確認してください。アップデートの実行中に、機体から音がしたり、LEDが点滅することがあります。表示される進捗率は正確でない場合があります。
- ・ファームウェアアップデートパッケージは、SDカード内に1つだけになるようにしてください。
- ・予期せぬ問題を引き起こす場合があります。
- ・アップデートで使用するストレージはFAT32かつExFATファイルシステムでフォーマットされたものでなければ使用できません。
- ・複数のリモートコントローラーをアップデートした際に、SDカード内に自動で生成される「xxx_GS.TXT」ファイルは自動で削除されます。

FCC コンプライアンス

FCC Compliance

This device complies with part 15 of the FCC Rules. Operation is subject to the following two conditions:

- (1) This device may not cause harmful interference, and
- (2) This device must accept any interference received, including interference that may cause undesired operation.

Changes or modifications not expressly roved by the party responsible for compliance could void the user's authority to operate the equipment.

Compliance Information

FCC Warning Message

Any Changes or modifications not expressly roved by the party responsible for compliance could void the user's authority to operate the equipment.

This device complies with part 15 of the FCC Rules. Operation is subject to the following two conditions:

- (1) This device may not cause harmful interference, and
- (2) this device must accept any interference received, including interference that may cause undesired operation.

FCC Radiation Exposure Statement:

This equipment complies with FCC radiation exposure limits set forth for an uncontrolled environment.

This equipment should be installed and operated with minimum distance 20cm between the radiator& your body. This transmitter must not be co-located or operating in conjunction with any other antenna or transmitter.

Note: This equipment has been tested and found to comply with the limits for a Class B digital device,

pursuant to part 15 of the FCC Rules. These limits are designed to provide reasonable protection against harmful interference in a residential installation. This equipment generates uses and can radiate radio frequency energy and, if not installed and used in accordance with the instructions, may cause harmful interference to radio communications. However, there is no guarantee that interference will not occur in a particular installation. If this equipment does cause harmful interference to radio or television reception, which can be determined by turning the equipment off and on, the user is encouraged to try to correct the interference by one or more of the following measures:

- Reorient or relocate the receiving antenna.
- Increase the separation between the equipment and receiver.
- Connect the equipment into an outlet on a circuit different from that to which the receiver is connected.
- Consult the dealer or an experienced radio/TV technician for help.

IC RSS warning

This device complies with Industry Canada licence-exempt RSS standard (s). Operation is subject to the following two conditions: (1) this device may not cause interference, and (2) this device must accept any interference, including interference that may cause undesired operation of the device.

Le présent appareil est conforme aux CNR d'Industrie Canada licenciables aux appareils radio exempts de licence.

L'exploitation est autorisée aux deux conditions suivantes:

- (1) l'appareil ne doit pas produire de brouillage, et
- (2) l'utilisateur de l'appareil doit accepter tout brouillage radioélectrique subi, même si le brouillage est susceptible d'en compromettre le fonctionnement.

IC Radiation Exposure Statement:

This equipment complies with IC RF radiation exposure limits set forth for an uncontrolled environment. This transmitter must not be co-located or operating in conjunction with any other antenna or transmitter. This equipment should be installed and operated with minimum distance 20cm between the radiator & your body.

Any Changes or modifications not expressly roved by the party responsible for compliance could void the user's authority to operate the equipment.

KCC Warning Message

“해당 무선설비는 운용 중 전파혼신 가능성이 있으므로 인명안전과 관련된 서비스는 할 수 없습니다.”

“해당 무선설비는 운용 중 전파혼신 가능성이 있음”

NCC Warning Message

低功率電波輻射性電機管理辦法

第十二條經型式認證合格之低功率射頻電機，非經許可，公司、商號或使用者均不得擅自變更頻率、加大功率或變更原設計之特性及功能。

第十四條低功率射頻電機之使用不得影響飛航安全及干擾合法通信；經發現有干擾現象時，應改善至無干擾時方得繼續使用。前項合法通信，指依電信法規定作業之無線電通信。低功率射頻電機須忍受合法通信或工業、科學及醫療用電波輻射性電機設備之干擾。