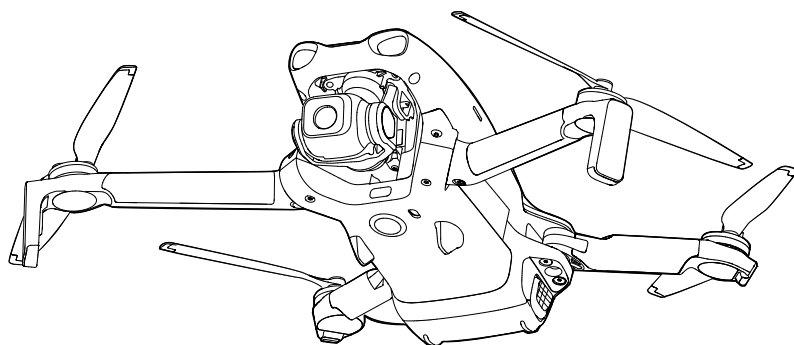


DJI LITO 1

ユーザーマニュアル

v1.0 2026.04





本書は、DJI の著作物であり、すべての権利は DJI に帰属します。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したり、他の人に使用を許可したりすることはできません。ユーザーは、本書とその内容を DJI 製品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。言語版によって相違がある場合には、英語版が優先されます。

キーワードの検索

「バッテリー」や「取り付け」などのキーワード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。

トピックへの移動

目次のトピック一覧をご覧ください。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

📖 参考

ご使用前にお読みください

DJI™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。初めて使用する前に、必ず『クイックスタートガイド』を確認し、詳細についてはこの『ユーザーマニュアル』をご参照ください。

ビデオチュートリアル

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、チュートリアルビデオを視聴でき、製品の安全な使用方法を知ることができます：



<https://www.dji.com/lito-1/video>

DJI Fly アプリのダウンロード

飛行中は、必ず DJI Fly を使用してください。QR コードをスキャンして、最新版をダウンロードしてください。



- ☀️ • ディスプレー一体型送信機は、DJI Fly アプリがインストール済みです。画面なしの送信機を使用する場合、DJI Fly をモバイル端末にダウンロードする必要があります。
 - DJI Fly がサポートする Android および iOS のオペレーティングシステムのバージョンを確認するには、<https://www.dji.com/downloads/djiapp/dji-fly> を参照してください。
 - DJI Fly のインターフェースおよび機能は、ソフトウェアのバージョンが更新されると変わる場合があります。実際のユーザー体験は、使用するソフトウェアのバージョンによって異なります。
 - より安全にご使用いただくために、飛行中、このアプリに接続・ログインしていない場合は、飛行高度が 30 m、飛行範囲が 50 m に制限されます。
 - アプリのログインは 90 日間有効です。有効期限が切れたら、インターネットに接続して再度ログインしてください。
-

DJI Assistant 2 のダウンロード

DJI ASSISTANT™ 2（一般向けドローン用）のダウンロード先：

<https://www.dji.com/downloads/softwares/dji-assistant-2-consumer-drones-series>

- ⚠️ • 本製品の動作環境温度は 0°C～40°C です。本製品は、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。製品を適切に動作させ、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

本マニュアルの使用方法	3
凡例	3
ご使用前にお読みください	3
ビデオチュートリアル	3
DJI Fly アプリのダウンロード	3
DJI Assistant 2 のダウンロード	4
1 製品の特徴	9
1.1 初めのご使用にあたって	9
機体の準備	9
送信機の準備	11
DJI RC-N3	11
アクティベーション	12
ファームウェア更新	12
1.2 概要	12
機体	12
DJI RC-N3 送信機	13
2 飛行安全性	15
2.1 飛行制限	15
GEO (Geospatial Environment Online) システム	15
飛行制限	15
飛行高度と距離制限	15
GEO 区域	16
GEO 区域をロック解除	17
2.2 飛行環境の条件	17
2.3 フライト前チェックリスト	18
3 基本飛行	21
3.1 自動離陸／自動着陸	21
自動離陸	21
自動着陸	21
3.2 モーターの始動／停止	21
モーターの始動	21
モーターの停止	22
飛行中のモーター停止	22
3.3 機体の制御	22
3.4 離陸／着陸手順	23
3.5 アプリでの音声録音	24

3.6	動画に関する提案とヒント	24
4	インテリジェントフライトモード	27
4.1	フォーカストラック	27
	注記	28
	フォーカストラックの使用	29
4.2	マスターショット	29
	注記	30
	マスターショットの使用	30
4.3	クイックショット	30
	注記	31
	クイックショットの使用	31
4.4	ハイパーラプス	32
	ハイパーラプスの使用	32
4.5	クルーズ制御	32
	クルーズ制御の使用	32
5	機体	34
5.1	フライトモード	34
5.2	機体ステータスインジケーター	35
5.3	RTH（ホーム帰還）	36
	注記	37
	アドバンスド RTH	38
	発動方法	38
	RTH 手順	39
	RTH 設定	40
	着陸保護	42
5.4	検知システム	43
	注記	44
5.5	高度操縦支援システム（APAS）	45
	注記	46
	着陸保護	46
5.6	視覚アシスト	47
5.7	プロペラ	48
	プロペラの取り付け／取り外し	48
	注記	49
5.8	インテリジェントフライトバッテリー	49
	注記	49
	バッテリーの取り付け／取り外し	50
	バッテリーの使用	51
	バッテリーの充電	52
	充電器の使用	52

	充電ハブの使用	53
	バッテリー保護メカニズム	56
5.9	ジンバルとカメラ	56
	ジンバルに関する注記	56
	ジンバル角度	57
	ジンバル操作モード	58
	カメラに関する注記	58
5.10	写真と動画の保存とエクスポート	58
	収納	58
	エクスポート中。	58
5.11	QuickTransfer	59
6	DJI RC-N3	62
6.1	操作	62
	電源のオン/オフ	62
	バッテリーの充電	62
	ジンバルとカメラの操作	62
	フライトモードスイッチ	63
	飛行一時停止/RTH ボタン	63
6.2	バッテリー残量 LED	63
6.3	送信機のアラート	64
6.4	最適な伝送範囲	64
6.5	送信機のリンク	65
7	付録	67
7.1	仕様	67
7.2	互換性	67
7.3	ファームウェア更新	67
7.4	フライトレコーダー	68
7.5	アフターサービス情報	68

製品の特徴

1 製品の特徴

1.1 初めてののご使用にあたって

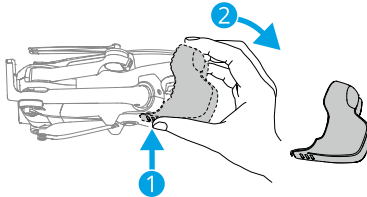
リンクをクリックするか、QR コードをスキャンして、チュートリアルビデオを視聴してください。



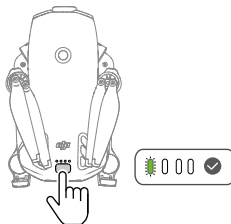
<https://www.dji.com/lito-1/video>

機体の準備

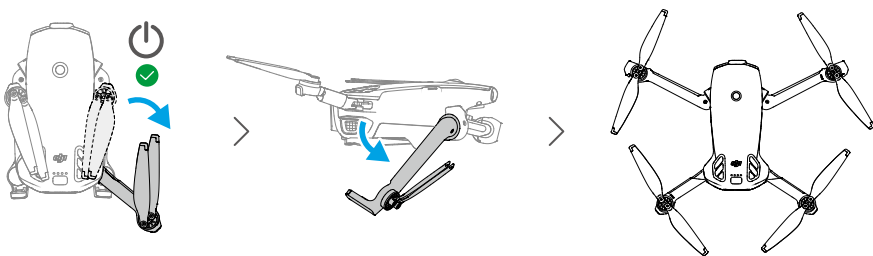
1. カメラからジンバル プロテクターを取り外します。



2. 電源ボタンを 1 回押し、バッテリーを起動させます。



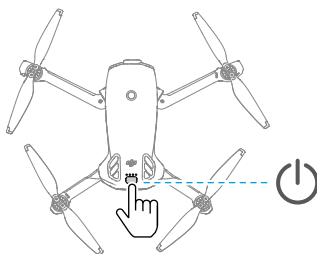
3. 図のように、機体のアームを展開してください。



- **自動電源オン**：後方右アームを展開すると、デフォルトで機体の電源が入ります。
- **自動電源オフ**：後方右アームを折りたたむと、自動的に電源オフのカウントダウンが開始されます。カウントダウン中に電源オフをキャンセルするには、電源ボタンを 1 回押してください。

💡 • アーム展開による電源オン機能は、デフォルトで有効になっています。アーム折りたたみによる電源オフ機能は、デフォルトで無効になっています。機体が送信機に接続されている場合、DJI Fly でこの機能を有効または無効にすることができます。機体のファームウェア、バッテリーのファームウェア、およびアプリが、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。更新をしないと、機能が利用できないことがあります。

- **手動電源オン／電源オフ**：機体の電源をオンまたはオフにするには、電源ボタンを押してから、次に長押しします。



- 💡 • バッテリーを起動した後に機体が離陸しない場合、機体の電源が一定時間オフになった後、バッテリーは再びスリープモードに入ります。この場合、電源ボタンを押すか、またはバッテリーを充電することにより、再度バッテリーを起動してから、アーム展開による電源オン機能を使用してください。
- 機体の USB-C ポートが使用中の場合、アームを展開しても機体の電源は入りません。USB-C 接続を切断し、数秒待ってから、アーム展開による電源オン機能を使用してください。

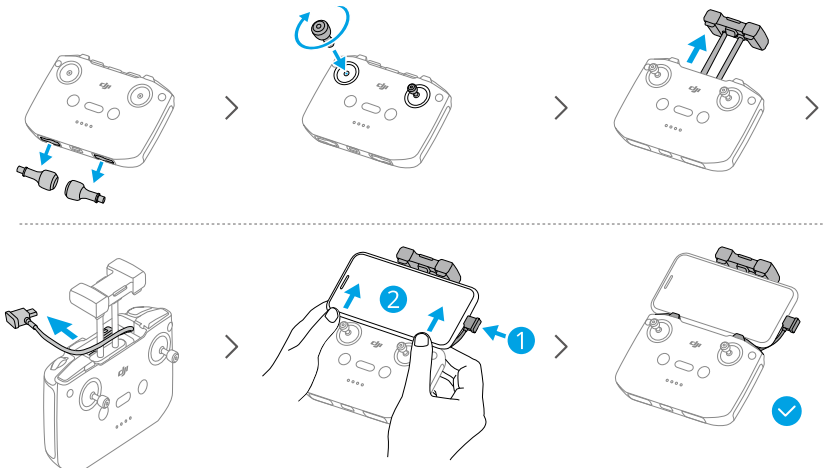
- 機体がアルバムにアクセス中、データをダウンロード中、またはファームウェアを更新中の場合、アームを折りたたんでも機体の電源はオフになりません。
- 飛行中に衝突が発生した場合、自動電源オフ機能は作動しません。この機能は、機体を再起動した後に利用できるようになります。

- ⚠
- インテリジェント フライトバッテリーを充電するには、DJI 充電器を使用することをお勧めします。詳細は、DJI 公式サイトをご覧ください。
 - ジンバル プロテクターを取り外し、すべてのアームを広げてから、機体の電源を入れてください。それ以外の場合は、機体の自己診断テストに影響が出る恐れがあります。
 - 機体を使用しないときは、ジンバル プロテクターを取り付けておくことをお勧めします。

送信機の準備

DJI RC-N3

- 操作スティックを収納スロットから取り外し、送信機に取り付けます。
- モバイル端末ホルダーを引き出します。ご使用のモバイル端末のポートの種類に基づき、適切な送信機ケーブル（USB-C コネクター付きケーブルがデフォルトで接続されています）を選択します。ご使用のモバイル端末をホルダーに装着し、送信機ロゴのない方のケーブルの端をモバイル端末に接続します。モバイル端末がしっかりと固定されていることを確認してください。



- ⚠️ • Android モバイル端末の使用時に USB 接続プロンプトが表示された場合は、「充電のみ」を選択してください。それ以外を選択すると、接続が失敗する場合があります。
- モバイル端末ホルダーを調整して、モバイル端末がしっかりと固定されるようにします。

アクティベーション

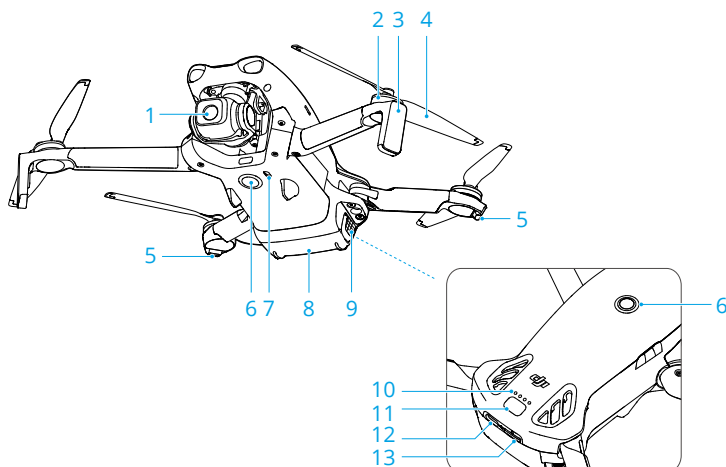
初めて使用する前に、機体をアクティベーションする必要があります。1 回電源ボタンを押した後、長押しして機体と送信機それぞれの電源を入れ、画面上のプロンプトに従って DJI Fly を使用して、機体をアクティベーションします。アクティベーションにはインターネット接続が必要です。

ファームウェア更新

ファームウェア更新が利用できる場合、DJI Fly にプロンプトが表示されます。プロンプトが表示されたら、ファームウェアを更新してください。更新をしないと、一部の機能が利用できないことがあります。

1.2 概要

機体



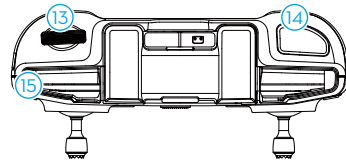
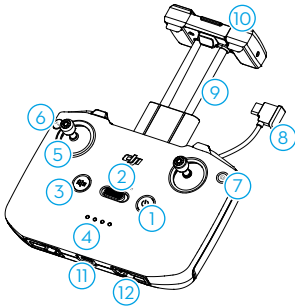
1. ジンバルとカメラ

2. モーター

- | | |
|---------------------------------|---------------------|
| 3. ランディングギア（アンテナ内蔵） | 9. バッテリーバックル |
| 4. プロペラ | 10. バッテリー残量 LED |
| 5. 機体ステータスインジケータ | 11. 電源ボタン |
| 6. 全方向単眼ビジョンシステム ^[1] | 12. USB-C ポート |
| 7. 下方赤外線検知システム | 13. microSD カードスロット |
| 8. インテリジェント フライトバッテリー | |

[1] 全方向単眼ビジョンシステムは、水平方向と上方の障害物を検知できます。

DJI RC-N3 送信機



- | | |
|---------------------------|-------------------|
| 1. 電源ボタン | 8. 送信機ケーブル |
| 2. フライトモードスイッチ | 9. モバイル端末ホルダー |
| 3. 飛行一時停止/RTH（ホーム帰還）ボタン | 10. アンテナ |
| 4. バッテリー残量 LED | 11. USB-C ポート |
| 5. 操作スティック | 12. 操作スティック収納スロット |
| 6. カスタムボタン ^[1] | 13. ジンバルダイヤル |
| 7. 静止画/動画ボタン | 14. シャッター/録画ボタン |
| | 15. モバイル端末スロット |

[1] ボタン機能を表示および設定するには、DJI Fly のカメラビューに移動し、**•••> 制御 > ボタンのカスタマイズ**をタップします。

飛行安全性

2 飛行安全性

飛行前の準備が完了したら、飛行技術を磨き、安全飛行の練習を行っておくことをお勧めします。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。飛行中は、現地の法律および規制を順守してください。本製品を安全に使用するために、飛行前に『安全ガイドライン』をお読みください。

2.1 飛行制限

GEO (Geospatial Environment Online) システム

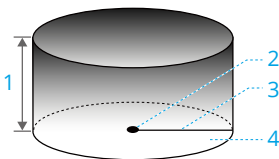
DJI GEO (Geospatial Environment Online) システムは、飛行の安全性と制限の更新に関する情報をリアルタイムで提供する、制限空域での UAV の飛行を防ぐグローバル情報システムです。例外的な状況では、制限エリアのロック解除を行い、飛行を許可することができます。その前に、目的の飛行地域の現在の制限レベルに基づいてロック解除の要請を提出する必要があります。GEO システムは、現地の法律や規制に完全に準拠していない場合があります。ご自身の飛行の安全性に責任を負い、制限エリアでのロック解除を要求する前に、関連する法的および規制要件について地方自治体に相談する必要があります。GEO システムについての詳細は、<https://fly-safe.dji.com> をご覧ください。

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、機体を安全に使用できるようになっています。飛行制限の高度と距離を設定できます。GNSS（全球測位衛星システム）が利用可能な場合、高度制限、距離制限、GEO ゾーンが同時に機能し、飛行の安全を管理します。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

最大高度は機体の飛行高度を制限し、最大距離は機体のホームポイント周辺の飛行半径を制限します。これらの制限は、DJI Fly アプリで飛行安全性向上のために変更できます。



1. 最大高度
2. ホームポイント（水平位置）
3. 最大距離
4. 離陸時の機体の高度

強い GNSS 信号

	飛行制限	DJI Fly アプリでのプロンプト
最大高度	機体の高度は、DJI Fly で設定された値を超えることはできません。	最大飛行高度に達しました。
最大距離	機体からホームポイントまでの直線距離は、DJI Fly で設定された最大飛行距離を超えることはできません。	最大飛行距離に到達しました。

GNSS 信号が弱い

	飛行制限	DJI Fly アプリでのプロンプト
最大高度	<ul style="list-style-type: none"> 十分な照度がある場合、高度は離陸地点から 30 m の高さに制限されます。 照度が不十分で、下方赤外線検知システムが機能している場合、高度は地表 2 m の高度に制限されます。 照度が不十分で、下方赤外線検知システムが機能していない場合、高度は離陸地点から 30 m の高さに制限されます。 	最大飛行高度に達しました。
最大距離	制限なし	

- ⚠️ • 機体の電源を入れるたびに、GNSS 信号が強くなっている限り (GNSS 信号強度 ≥ 2)、高度制限は自動的に解除され、その後 GNSS 信号が弱くても制限は有効になりません。
- 機体が慣性によって設定された飛行範囲を超えて飛行した場合、機体を操縦することはできますが、それ以上遠くに飛ばすことはできません。

GEO 区域

DJI GEO システムは、安全な飛行場所を指定し、個々の飛行のリスクレベルと安全に関する注意、および制限空域情報を提供します。すべての飛行制限エリアは GEO 区域と呼ばれ、さらに制限区域、承認区域、警告区域、強化警告区域、高度制限区域に分けられます。DJI Fly では、これらの情報をリアルタイムで表示できます。GEO 区域には、空港、大規模なイベントの会場、公衆衛生上の緊急事態 (山火事など) が発生した地域、原子力発電所、刑務所、国有財産、軍事施設がありますが、これらに限定されません。デフォルトでは、GEO システムは、

安全またはセキュリティ上の懸念につながる可能性のある区域への離陸または区域内での飛行を制限します。DJI 公式サイトには、世界中の GEO 区域に関する包括的な情報を含む GEO 区域マップがあります：<https://fly-safe.dji.com/nfz/nfz-query>。

GEO 区域をロック解除

セルフロック解除は承認区域をロック解除することを目的としています。セルフロック解除を完了するには、安全飛行に関する DJI FlySafe のウェブサイト (<https://fly-safe.dji.com>) からロック解除申請を送信する必要があります。ロック解除申請が承認された後、DJI Fly アプリでロック解除ライセンスを同期できます。該当区域のロックを解除する別の方法として、認証された承認区域内で機体を直接に離陸または飛行させて、DJI Fly のプロンプトに従って該当区域のロックを解除できます。

カスタムロック解除は特別な要件を持つユーザー向けに用意されています。ユーザーによって定義されたカスタム飛行エリアを指定し、様々なユーザーのニーズにあわせた個別の飛行許可書を提供します。このロック解除オプションは、すべての国と地域で利用でき、DJI FlySafe ウェブサイト (<https://fly-safe.dji.com>) から申請できます。

-
- ⚠️ • 飛行の安全を確保するため、機体はロック解除区域に入った後、その区域から外に出ることはできません。ホームポイントがロック解除区域外にある場合、機体はホームに帰還できません。
-

2.2 飛行環境の条件


1. 強風、雪、雨、霧などの悪天候での飛行は避けてください。
2. 飛行は周囲が開けた場所でのみ行ってください。高い建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。離陸後、飛行を継続する前に、ホームポイントが更新されたという音声プロンプトの通知があったことを確認してください。機体が建物の近くで離陸した場合、ホームポイントの精度は保証されません。この場合、自動 RTH 中、機体の現在位置に細心の注意を払ってください。機体がホームポイントに接近したら、自動 RTH をキャンセルし、機体を手動でコントロールして、適切な場所に機体を着陸させることを推奨します。
3. 機体は、目視内 (VLOS) でのみ飛行させてください。GNSS 信号を遮る山や木を避けて飛行してください。目視外飛行 (BVLOS) は、機体の性能、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、樹木、水域を避けてください。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。

- GNSS 信号が弱い場合は、周囲が明るく視界が良好な環境で機体を飛ばしてください。ビジョンシステムは、周囲の明るさが不十分な場合、正しく機能しない場合があります。機体は日中のみ飛行させてください。
- 高レベルの電磁波を発生する送電線、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。
- 高い高度で飛行する場合、機体とそのバッテリーの性能が制限されます。慎重に飛行してください。認可を受けた高度を超えて飛行しないでください。
- 機体の制動距離は飛行高度により影響されます。高度が高いほど、制動距離が長くなります。高高度で飛行する際は、十分な制動距離を確保し、飛行の安全を確保してください。
- 南極圏、北極圏で機体の GNSS を使用することはできません。代わりに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。
- 単色（全体が同一色）の表面や、車の屋根など反射の強い表面から離陸させないでください。
- 砂漠や砂浜から離陸する際は、機体に砂が入らないように気を付けてください。
- 発火や爆発の危険性のある場所で、機体进行操作しないでください。
- 機体および関連デバイスは乾燥した環境で使用してください。
- 次の環境では機体および関連機器を使用しないでください：事故現場、火災、爆発、洪水、津波、雪崩、地すべり、地震、ほこりや砂嵐が発生する地域。動作中は、塩水の飛沫やカビにさらされないように注意してください。
- 鳥の群れ付近で機体进行操作しないでください。

2.3 フライト前チェックリスト

- カメラからジンバルカバーを取り外します。
- インテリジェント フライトバッテリーおよびプロペラがしっかり取り付けられていることを確認してください。
- 送信機、モバイル端末、インテリジェント フライトバッテリーが完全に充電されていることを確認してください。
- 機体のアームとプロペラが展開されていることを確認してください。
- ジンバルとカメラが正常に機能することを確認してください。
- モーターの動きを妨げるものがなく、モーターが正常に機能することを確認してください。
- DJI Fly が機体に正しく接続されていることを確認してください。
- すべてのカメラレンズとセンサーに汚れがないことを確認してください。

9. 認証されていないアクセサリや外部デバイスは、製品の損傷や安全上の危険につながる可能性があるため、取り付けないでください。

 • プロペラガードを取り付けた状態で推進力が低下するのを防ぐため、DJI Lito シリーズ インテリジェント フライトバッテリー Plus を使用したり、サードパーティ製ペイロードを取り付けたりしないでください。


10. 障害物回避アクションが DJI Fly で設定されていること、**最大高度**、**最大距離**、**自動 RTH 高度**のすべてが現地の法律や規制に従って適切に設定されていることを確認してください。

基本飛行




3 基本飛行

3.1 自動離陸／自動着陸

自動離陸

1. DJI Fly を起動して、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認します。
4. 機体は離陸し、地上でホバリングします。

自動着陸

1. 安全に着陸できる状態である場合は、 をタップし、次に  を長押しして確認します。
2.  をタップすると自動着陸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。

3.2 モーターの始動／停止

モーターの始動

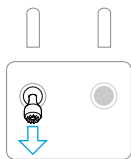
以下に示すように、コンビネーション スティック コマンド (CSC) のいずれかを実行して、モーターを始動させます。モーターの回転が始まったら、両方のスティックを同時に放しません。



モーターの停止

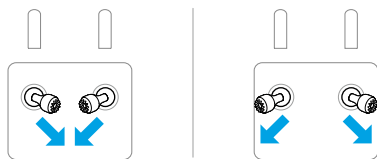
モーターを停止する方法には、2通りあります。

方法 1：機体が着陸したら、モーターが停止するまで、スロットルスティックを下方に倒し続けます。



操作スティックモード：モード 2

方法 2：機体が着陸したら、以下に示すように、モーターが停止するまで、いずれかの CSC を実行します。



飛行中のモーター停止

⚠️ • 飛行中にモーターが停止すると、機体は墜落します。

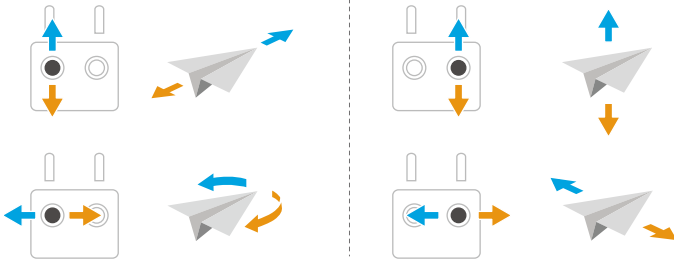
プロペラ緊急停止のデフォルト設定は DJI Fly アプリで**緊急時のみ**です。つまり、機体が衝突する、モーターが失速する、機体が空中でローリングする、機体が制御不能になり急上昇／急下降するなどの緊急事態を機体が検出した場合にのみ、モーターを飛行中に停止できます。飛行中にモーターを停止させるには、モーター始動時と同じ CSC を実行します。モーターを停止する場合は、CSC コマンドを実行している間、操作スティックを 2 秒間倒し続ける必要があります。アプリで**プロペラ緊急停止**を**随時**に変更できます。このオプションは慎重にご利用ください。

3.3 機体の制御

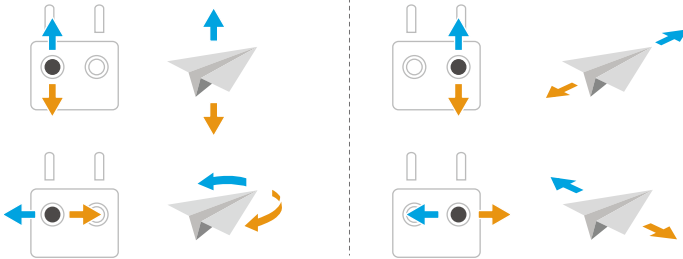
送信機の操作スティックを使用して、機体の動きを制御します。以下に示すように、操作スティックは、モード 1、モード 2、モード 3 で操作できます。

送信機のデフォルトの制御モードはモード 2 です。このマニュアルでは、モード 2 を例として操作スティックの使用方を説明します。スティックが中央から離れるほど、機体の移動速度が速くなります。

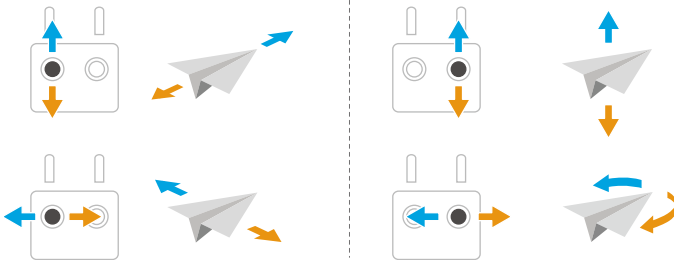
モード 1



モード 2



モード 3



3.4 離陸／着陸手順



- ⚠️ • 機体を手のひらから離陸させたり、機体を手で持った状態で離陸させないでください。

- 送信機を使用できないほど照度が明るすぎる場合や暗すぎる場合は、機体进行操作しないでください。画面が見づらくなるように、ディスプレイの明るさや画面への直射日光の量を正しく調整する責任があります。
-

- フライト前チェックリストの目的は、操縦者が安全に飛行することにあります。各飛行前に、フライト前チェックリストをすべて確認してください。
- 見晴らしのよい平らな場所に、機体の後面を自分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 Fly を起動して、カメラビューに入ります。
- 機体の自己診断が完了するまで待ちます。DJI Fly に異常な警告が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。
- 着陸するには、平らな地表面上でホバリングし、スロットルスティックを下に倒して降させます。
- 着陸後、モーターが停止するまでスロットルを下方向に倒し続けます。
- 先に機体の電源を切り、送信機の電源を切ります。

3.5 アプリでの音声録音

機体を DJI RC-N3 送信機と一緒に使用する場合、アプリを通じて音声を録音できます。アプリのカメラビューで、***> **カメラ** をタップすると、アプリ録画が有効になります。機体が映像を録画している間、対応する音声録音デバイスによって音声が録音されます。ライブビューにマイクのアイコンが表示されます。

-
-  録音中に、画面をオフにしたり、他のアプリに切り替えたりしないでください。
 -  対応する音声録音機器には、スマートフォンの内蔵マイクや Bluetooth 機器などがあります。使用する Bluetooth 機器によっては、音声録音の互換性に問題が生じる場合があります。録音の前に、必ずテストを行ってください。
 - 音声録音は、録音前にのみ有効または無効にできます。
 - DJI Fly でアルバムビューの動画を視聴・ダウンロードする場合、音声録音機能を使用して録音した音声を、自動的に動画ファイルに合成されます。
-

3.6 動画に関する提案とヒント

- DJI Fly で目的のジンバル操作モードを選択してください。

2. ノーマルモードまたはシネモードで飛行する時に、写真や動画を撮影することをお勧めします。
3. 雨や風の強い日などの悪天候時には飛行させないでください。
4. 最も好みにあったカメラ設定を選択してください。
5. 飛行ルートと撮影シーンを想定し飛行テストを実施してください。
6. 操作スティックをゆっくり操作して、機体がスムーズで安定して動くようにしてください。

インテリジェントフ ライトモード

4 インテリジェントフライトモード



以下のリンクをクリックするか、QR コードをスキャンして、チュートリアルビデオを視聴してください。



<https://www.dji.com/lito-1/video>

4.1 フォーカストラック

スポットライト

飛行を手動で制御している間、ジンバルカメラは常に被写体の方向を向きます。

ビジョンシステムが正常に動作している場合、障害物が検知されると、DJI Fly で設定された障害物回避アクションに従って、機体は迂回またはブレーキを行います。

⚠ スポーツモードでは障害物回避が無効になります。

有効な被写体：

- ・ 静止している被写体
- ・ 動く被写体（車両、船舶、人物に限ります）

POI（ポイントオブインタレスト）

機体は被写体を中心に旋回します。

ビジョンシステムが正常に動作している場合、フライトモードや DJI Fly の障害物回避アクションの設定に関係なく、機体は障害物を迂回します。


有効な被写体：

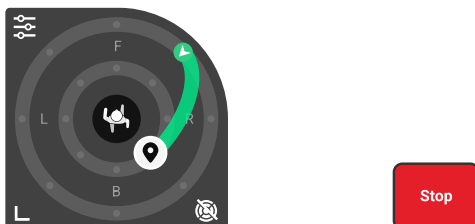
- ・ 静止している被写体
- ・ 動く被写体（車両、船舶、人物に限ります）

アクティブトラック

機体は被写体を追従します。

トレースホイールをタップするかスライドして追尾方向を変更すると、機体は現在位置 **▲** から生成された軌道に沿って選択された追尾方向 **●** へ自動的に飛行し、追尾を継続します。ユ

ユーザーは操作スティックを使用して、追跡方向、高さ、距離を手動で調整することもできます。アプリで追跡パラメーターを設定するには、フォーカストラック設定アイコン  をタップします。



ビジョンシステムが正常に動作している場合、フライトモードや DJI Fly の障害物回避アクションの設定に関係なく、機体は障害物を迂回します。

有効な被写体：

動く被写体（車両、船舶、人物に限ります）。

アクティブトラックでは、機体と被写体間のサポートされる距離と高さの範囲は以下に記載されています。

被写体	人物	車両/ボート
水平距離	5~20 m	6~100 m
高度	0.5~15 m	6~100 m

- ⚠️ アクティブトラック開始時、距離と高度が上記範囲外の場合は、機体は対応する距離と高度の範囲まで飛行します。
- 移動する被写体の速度は 12 m/s を超えないようにしてください。そうでなければ、機体は正しくトラッキングできない場合があります。

注記


- ⚠️ 機体は、人、動物、車両といった、動きのある被写体を選避することができません。フォーカストラックの使用時には、飛行安全性を確保するため周囲の環境に注意を払ってください。
- 小さく細かい物体（木の枝、送電線など）、透明な物体（水やガラスなど）またはモノクロの表面（白い壁など）がある場所では、フォーカストラックを使用しないでください。

- 緊急事態が発生した場合に備え、送信機の飛行一時停止ボタンを押せるよう、または **Stop** を DJI Fly でタップして機体を手動で操作できるようにしておいてください。
- 以下のような状況でフォーカストラックを実行する場合には、特に注意してください。
 - ◆ 追尾している対象が水平面上で動いていない。
 - ◆ 追尾している対象が移動中に形を大きく変える。
 - ◆ 追尾している対象を長時間にわたって見ることができない。
 - ◆ 追尾している被写体が、雪に覆われた地域や砂漠など、広い単色のエリアにいる場合。
 - ◆ 追尾している対象がその周囲環境と同様な色またはパターンである。
 - ◆ 明るさが非常に暗い（5ルクス未満）、または非常に明るい（100,000ルクス超）場合。
- フォーカストラックの使用に際しては、地域のプライバシー法令に必ず従ってください。
- 車両、ボート、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、車両や小型・中型のボートなどです。遠隔操作作用のモデルカーやボートを追尾しないでください。
- 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。

フォーカストラックの使用

フォーカストラックを有効にする前に、飛行環境が開けた場所で障害物がないこと、および周囲の照度が十分であることを確認してください。

カメラビューの左側のフォーカストラックアイコン^[・]をタップするか、画面上の被写体を選択してフォーカストラックを有効にしてください。有効にした後、フォーカストラックアイコン^[・]をもう1回タップすると終了できます。

 使用中、送信機の飛行一時停止ボタンを押すと、被写体の選択をキャンセルできます。




4.2 マスターショット

機体は、被写体の種類と距離に基づいて、事前に設定された飛行ルートを選択し、さまざまな定番の空撮向けに設計されたショットを自動的に撮影します。

注記

- ⚠️ • マスターショットは、建物などの障害物がない場所で使用してください。飛行経路に人物、動物、その他の障害物がないことを必ず確認してください。
- 常に機体周辺の物体に注意し、送信機を使用して機体の衝突や機体への障害物を回避してください。
- 次の状況ではマスターショットを使用しないでください。
 - ◆ 被写体が長時間遮られているか目視外にある場合。
 - ◆ 被写体が、雪に覆われた地域や砂漠など、広い単色のエリアにいる場合。
 - ◆ 被写体の色や模様が周囲と似ている場合。
 - ◆ 被写体が空中にある場合。
 - ◆ 被写体が速く動いている場合。
 - ◆ 明るさが非常に暗い（5ルクス未満）、または非常に明るい（100,000ルクス超）場合。
- 建物の近くやGNSS信号が弱い場所でマスターショットを使用しないでください。そのような場合は、飛行経路が不安定になる可能性があります。
- マスターショットの使用に際しては地域のプライバシー法令に必ず従ってください。

マスターショットの使用

1. カメラビュー右側の撮影モードアイコンをタップして、[マスターショット]  を選択します。
2. 被写体をドラッグ選択し、撮影範囲を調整した後、 をタップして録画を開始すると、機体は自動的に飛行と録画を開始します。録画が終了すると、機体は元の位置に飛行して戻ります。
3.  をタップするか、送信機の飛行一時停止ボタンを1回押します。機体はマスターモードをすぐ終了して、ホバリングします。




4.3 クイックショット

クイックショットには、複数の撮影モードがあります。機体では、選択した撮影モードに従って自動で録画し、短い動画を生成します。

注記

- ⚠️ • ブレーマンを使用する際は、十分な空間を確保してください。機体の周囲は半径 30 m 以上、上空は 10 m 以上のスペースが必要です。
- アステロイドを使用する際は、十分な空間を確保してください。機体の後方を最低 40 m、上方を最低 50 m 確保してください。
- クイックショットは、建物などの障害物がない場所で使用してください。飛行経路に人物、動物、その他の障害物がないことを必ず確認してください。
- 常に機体周辺の物体に注意し、送信機を使用して機体の衝突や機体への障害物を回避してください。
- 次の状況ではクイックショットを使用しないでください。
 - ◆ 被写体が長時間遮られているか目視外にある場合。
 - ◆ 被写体が、雪に覆われた地域や砂漠など、広い単色のエリアにいる場合。
 - ◆ 被写体の色や模様が周囲と似ている場合。
 - ◆ 被写体が空中にある場合。
 - ◆ 被写体が速く動いている場合。
 - ◆ 明るさが非常に暗い（5 ルクス未満）、または非常に明るい（100,000 ルクス超）場合。
- 建物の近くや GNSS 信号が弱い場所でクイックショットを使用しないでください。そのような場合は、飛行経路が不安定になります。
- クイックショットを使用する場合は、必ず現地のプライバシー法令に従ってください。




クイックショットの使用

1. カメラビュー右側の撮影モードアイコンをタップして、[クイックショット]  を選択します。
2. サブモードを選択し、+アイコンをタップするか、または画面上をドラッグして被写体を選択します。  をタップすると撮影を始めることができます。航空機は、選択したオプションに従って事前に設定された飛行動作を実行しながら映像を記録し、その後、動画を生成します。録画が終了すると、機体は元の位置に飛行して戻ります。
3.  をタップするか、送信機の飛行一時停止ボタンを 1 回押します。機体はすぐにクイックショットを終了しホバリングします。

4.4 ハイパーラプス


ハイパーラプスは、間隔を置いて一定枚数の写真を撮影し、これらの写真を数秒間のビデオにまとめます。道を走る車の流れ、雲の流れ、日の出と日の入りなど、動く要素を含むシーンの撮影に特に適しています

ハイパーラプスの使用


1. カメラビュー右側の撮影モードアイコンをタップして、[ハイパーラプス]  を選択します。
2. [ハイパーラプスモード] を選択します。関連するパラメーターを設定した後、シャッター／録画ボタン  をタップして、処理を開始します。
3.  をタップするか、送信機の停止ボタンを押すと、機体はハイパーラプスを終了してホバリングします。

4.5 クルーズ制御

クルーズ制御では、飛行速度をロックすることで、操作を容易にし、カメラワークをスムーズにします。クルーズ中に、操作スティック入力を追加で行うことで、上昇しながら旋回するといったダイナミックなカメラワークを実現できます。

 ・ クルーズ制御の障害物回避は、現在の飛行モードの設定に従います。慎重に飛行してください。

クルーズ制御の使用

1. 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. 操作スティックを押しながらクルーズ制御ボタンを押すと、機体は現在の速度で自動飛行を続けます。
3. 送信機の飛行一時停止ボタンを1回押すか、 をタップしてクルーズ制御を解除してください。

機体

5 機体

5.1 フライトモード

機体は以下のフライトモードに対応しており、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。

ノーマルモード（Nモード）：ノーマルモードは、ほとんどの飛行シナリオに適しています。機体は正確にホバリングし、安定飛行し、インテリジェント フライトモードを使用することができます。

スポーツモード：機体の最高水平飛行速度は、ノーマルモードより速くなります。スポーツモードでは障害物回避が無効になります。ご注意ください。

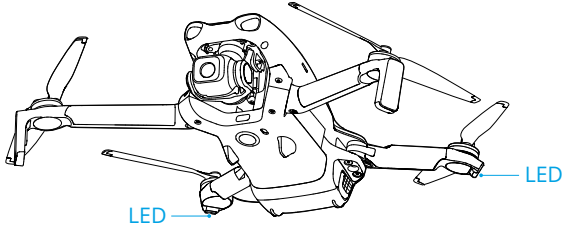
シネモード（Cモード）：シネモードはノーマルモードに基づいていますが、飛行速度が制限されるため、撮影中の機体はより安定します。

ビジョンシステムが利用できないか無効になっている場合において、GNSS 信号が弱いコンパスが干渉を受けているときは、機体は自動的に姿勢モード（ATTI モード）に切り替わります。ATTI モードでは、機体は周囲環境の影響をより受けやすくなります。風などの環境要因によって機体の水平ドリフトを引き起こすことがあり、狭いスペースを飛行している際は特に危険を招くおそれがあります。機体は定位置でホバリングしたり自動的にブレーキをかけたりすることができないため、操縦者は事故を避けるためにできるだけ早く機体を着陸させる必要があります。

-
- 💡 • このフライトモードは、手動飛行とクルーズ制御でのみ有効です。
-
- ⚠️ • ビジョンシステムはスポーツモードでは無効になり、機体がルート上の障害物を自動的に検知できません。周囲の環境に注意を払い、障害物を避けて機体を制御する必要があります。
 - スポーツモードでは、機体の最大速度が向上し、制動距離が著しく増加します。無風状態の場合、制動距離は少なくとも 40 m 必要です。
 - スポーツモードまたは標準モードでの機体の上昇時と下降時は、無風状態の場合で、少なくとも 15 m の制動距離が必要です。
 - スポーツモードでは、機体の応答性が著しく向上します。そのため、送信機の操作スティックをわずかに動かしただけでも、機体は大きく移動します。飛行中は必ず、十分な飛行スペースを確保するようにしてください。
 - スポーツモードで録画した動画は、映像揺れが発生する場合があります。
-

5.2 機体ステータスインジケータ

機体には機体ステータスインジケータが 2 個備わっています。








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、機体ステータスインジケータは機体の現在の状態を表示します。

機体ステータスインジケータの説明

正常時

	赤色、黄色、緑色で交互に点滅	電源がオンになり、自己診断テストを実行中
	黄色が 4 回点滅	ウォーミングアップ中です
	ゆっくりと緑色点滅	GNSS が有効
	繰り返しで緑色 2 回点滅	ビジョンシステムが有効
	ゆっくりと黄色点滅	GNSS およびビジョンシステムが無効 (ATTI モードが有効)

警告時

	黄色にすばやく点滅	送信機信号の喪失
	赤色にゆっくり点滅	離陸不可 (例: ローバッテリーなど) ^[1]
	素早く赤色点滅	重度のバッテリー残量低下
	赤色点灯	重大なエラー
	赤色と黄色に交互に点滅	コンパスのキャリブレーションを行ってください

[1] ステータスインジケータがゆっくりと赤色点滅している間に機体が離陸できない場合は、DJI Fly に警告プロンプトが表示されます。

モーターが始動すると、機体ステータスインジケータが緑色に点滅します。中国本土では、機体左側のステータスインジケータが赤色に点滅し、右側のステータスインジケータが緑色に点滅します。

- ⚠️ • 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。
-

5.3 RTH（ホーム帰還）

このセクションの内容を注意深く読み、Return-to-Home（RTH：ホーム帰還）モードでの機体の挙動をよく理解してください。

Return-to-Home（RTH：ホーム帰還）機能により、機体は最後に記録されたホームポイントまで自動的に飛行します。RTHは次の3つの方法のいずれかで起動します：ユーザーが積極的にRTHを起動したとき、機体のバッテリー残量が少ないとき、またはリモート信号が失われたとき（フェールセーフRTHが起動します）。機体がホームポイントを正常に記録し、測位システムが正常に機能している場合、RTH機能が起動すると、機体は自動的に飛行して、ホームポイントに着陸します。

- 📖 • ホームポイント：ホームポイントは、機体が強力なGNSS信号📶26を受信しているか、照度が十分である限り、離陸時に記録されます。ホームポイントが記録されると、DJI Flyが音声プロンプトで通知します。飛行中にホームポイントを更新する必要がある場合（位置が変更された場合など）、ホームポイントを手動で更新できません。DJI Flyの***>安全ページで行います。
-

RTH中には、AR RTHルートがカメラビューに表示され、帰還経路を確認して飛行の安全を確保します。カメラビューには、ARホームポイントも表示されます。機体がホームポイント上空に到達すると、ジンバルカメラが自動的に下に向きます。機体が地表に近づくとき、AR機体シャドウがカメラビューに表示され、機体を正確に制御して希望する位置に着陸させることができます。

デフォルトで、ARホームポイント、AR RTHルート、機体のARシャドウがカメラビューに表示されます。表示は、***>安全>AR設定から変更できます。

- ⚠️ • AR RTHルートはあくまで参考であり、シナリオによっては実際の飛行ルートと異なる場合があります。RTH中は、常に画面のライブビューに注意を払ってください。慎重に飛行してください。
- RTH中、機体は自動的にジンバルの傾きを調整し、デフォルトで、RTHルートにカメラを向けます。ジンバルダイヤルを使用してカメラの向きを調整するか、または送信機のカスタマイズ可能なボタンを押してカメラの中心を再調整すると、機体によるジンバルの傾きの自動調整が停止され、AR RTHルートが表示されなくなる可能性があります。
-

注記

- ⚠️ • 測位システムに異常がある場合、機体はホームポイントに正常に戻れないことがあります。フェールセーフ RTH 中、測位システムに異常がある場合、機体は ATTI モードに入り、自動的に着陸することがあります。
- GNSS 信号がない場合は、水面やガラス面の建物の上を飛行したり、地上 30 m 以上の高度で飛行したりしないでください。測位システムが異常な動作をしている場合、機体は ATTI モードに入ります。
- 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 Fly を起動して、RTH 高度を設定します。
- 環境条件が検知システムに適していない場合、機体は RTH 中に障害物を検知しません。
- 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。
- 風速が大きすぎる場合、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。
- RTH 経路で機体が迂回できない送電線や送電塔が存在する場合には、アドバンスト RTH を **プリセット** に設定し、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。
- DJI Fly のアドバンスト RTH 設定を RTH 中に変更した場合、機体は最新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調整されていた場合、機体は最初に最大高度まで下降して、帰還を継続します。
- RTH 高度は RTH 時には変更できません。
- 現在の高度と RTH 高度間に大きな差異がある場合は、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 Fly の警告プロンプトに細心の注意を払ってください。
- 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、向きと高度を制御したり、機体を左右に飛行させるよう制御することはできません。ピッチスティックを倒し続けて加速すると、バッテリーの消費が早くなります。飛行速度が有効検知速度を超えると、機体は障害物を迂回できません。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。

- 機体がプリセット RTH 中に上昇している時に機体の現在位置またはホームポイントの高度制限に達すると、機体は上昇を停止し、現在の高度でホームポイントまで飛行します。RTH 中は飛行の安全に注意してください。
 - 機体を屋外で使用する際のホームポイントが高度制限区域内にあるにもかかわらず、機体が高度制限区域内にない場合、機体が高度制限区域に達すると、この高度は、設定されている RTH 高度よりも低い高度制限まで降下する可能性があります。慎重に飛行してください。
 - 複雑な環境で RTH を完了できない場合、検知システムが適切に動作している場合でも、機体は RTH を終了します。
 - RTH は、自動着陸中に起動することはできません。
-


アドバンスド RTH

アドバンスド RTH がトリガーされると、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 Fly で表示し、環境に応じて調整されます。RTH 中、機体は風速、風向き、障害物などの環境要因に応じて飛行速度を自動で調整します。

送信機と機体間の制御信号が正常であれば、 を DJI Fly でタップするか、または送信機の RTH ボタンを押して、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。

発動方法

ユーザーが積極的に RTH を起動

飛行中に RTH を開始するには、送信機の RTH ボタンを長押しするか、またはカメラビューで左側に表示される  ボタンをタップして、[RTH]アイコンを長押しします。

RTH 中に送信機信号が失われた場合、設定されている信号ロスト時アクションに関わらず、機体は RTH 手順を継続します。

機体のバッテリー残量低下

飛行中、バッテリー残量が低下し、ホームポイントまでしか飛行できなくなると警告プロンプトが DJI Fly に表示されます。RTH を確認するためにタップするか、カウントダウンが終了する前に行動を起こさない場合、機体は自動的にローバッテリー RTH を開始します。

ローバッテリーの RTH プロンプトをキャンセルし、機体の飛行を続けた場合、現在のバッテリー残量では、現在の機体の高度から下降させることしかできない場合、自動で着陸します。

自動着陸はキャンセルできませんが、ピッチスティックとロールスティックを使用して機体を水平に移動できます。または、スロットルスティックを使用して下降速度を制御できます。できるだけ早く着陸に適した場所に機体を飛行してください。

- ⚠️ • インテリジェント フライトバッテリーのバッテリー残量が、帰還ができない残量にまで低下した場合は、できるだけ早く機体を着陸させてください。遅れると推力が段階的に低下し、最終的に推力が完全に失われた場合は制御不能な降下につながる可能性があります。これにより、機体の破損、第三者の財産への損害、または人身傷害が発生する可能性があります。
- 自動着陸中は、スロットルスティックを上押しし続けしないでください。これを行った場合、バッテリー残量が完全に消耗すると、機体は徐々に推力が低下し、最終的には墜落する可能性があります。

送信機信号の喪失

送信機信号が 6 秒以上失われた場合、信号消失動作が RTH に設定されていれば、機体は自動的にフェールセーフモードを開始します。アクションは、ホバリングまたは着陸に設定することもできます。

照明や環境条件がビジョンシステムに適している場合、DJI Fly は、信号が失われる前に機体が生成した RTH 経路が表示されます。RTH 設定に応じて、機体はアドバンスド RTH を使用して RTH を開始します。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 Fly は状況に応じて RTH 経路を更新します。

照度や環境条件がビジョンシステムに適していない場合、機体はブレーキをかけて、その場でホバリングし、その後オリジナルルート RTH に入ります。

- RTH 距離（機体とホームポイント間の水平距離）が 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 後方に飛行し、その後プリセット RTH に移行します。
- RTH 距離が 5 m を超え 50 m 未満の場合、機体は向きを調整し、現在の高度でホームポイントに真っ直ぐ水平に飛行します。
- RTH 距離が 5 m 未満の場合、機体は速やかに着陸します。

RTH 手順

アドバンスド RTH が起動すると、機体はブレーキをかけて、その場でホバリングします。

- **環境条件や照明条件がビジョンシステムに適している場合：**
 - 離陸時に GNSS が利用可能であった場合、機体はホームポイントに向きを合わせ、RTH 設定に従って最適な経路を計画し、ホームポイントに戻ります。
 - 離陸時に GNSS が利用できず、ビジョンシステムのみが作動していた場合、機体はホームポイントに向きを調整し、RTH 設定に従って最適な経路を計画し、RTH 設定に基づいて GNSS 信号の強い位置に戻ります。機体は、概ね離陸時の経路をたどり、ホームポイント付近に戻ります。このとき、アプリのプロンプトに注意し、機体を自動的に RTH と着陸させるか、手動で RTH と着陸を制御するかを選択してください。

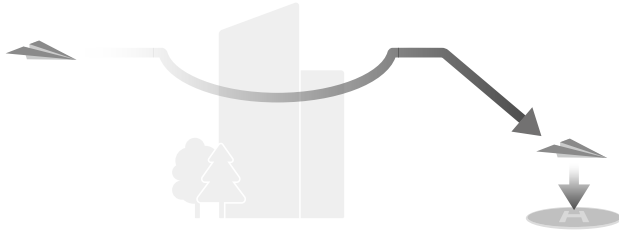
離陸時に GNSS が利用できなかった場合は注意してください：

- ◇ 障害物回避機能が有効になっていることを確認してください。
 - ◇ 狭い場所や風速が 3 m/s を超える強風の中では飛行しないでください。
 - ◇ 離陸後は速やかに開けた場所に飛行し、障害物から少なくとも 10 m 以上離れてください。そうでないと、機体がホームポイントに戻れなくなることがあります。飛行中は、強い GNSS 信号が受信できるエリアに到達するまで、水面の上を飛行しないでください。地上の高度は 2 m 以上 30 m 未満でなければなりません。そうでないと、機体がホームポイントに戻れなくなることがあります。機体が強 GNSS 信号を受信するエリアに到達する前に ATTI モードに入った場合、ホームポイントは無効になります。
 - ◇ 飛行中にビジョンポジショニングが利用できない場合、機体はホームポイントに戻れません。アプリの音声プロンプトに従って、周囲に注意を払い、衝突を防止してください。
 - ◇ 機体が離陸地点付近に戻ったときに、アプリから複雑な環境であるというプロンプトが表示された場合、飛行を続行するかどうか確認してください：
 - ・ 飛行経路が正しいかどうか確認し、飛行安全性に注意してください。
 - ・ ビジョンシステムが正常に動作するのに十分な照明条件であることを確認する必要があります。不十分な場合、機体は RTH を終了する可能性があります。機体を強制的に RTH または飛行を続行させると、ATTI モードに入る可能性があります。
 - ◇ 確認後、機体は低速でホームポイントへ戻ります。帰還経路上に障害物が現れた場合、機体はブレーキをかけ、RTH を終了する可能性があります。
 - ◇ この RTH プロセスは、動的な障害物（歩行者などを含む）の検出に対応しておらず、ガラスや白い壁などのテクスチャレスなシーンでの障害物検出にも対応していません。
 - ◇ この RTH プロセスは、地面や周囲の環境（壁など）に豊富なテクスチャがあり、動的な変化がないことが前提になります。
- **環境条件や照明条件がビジョンシステムに適していない場合：**
 - RTH 距離が 5 m を超える場合、機体は**プリセット**に従ってホームへ帰還します。
 - RTH 距離が 5 m 未満の場合、機体は速やかに着陸します。

RTH 設定

アドバンスド RTH で、RTH 設定が利用できます。DJI Fly のカメラビューを開き、***> **安全** をタップし、**ホーム帰還 (RTH)** までスクロールします。

- **最適化：**



- 照度が十分で、ビジョンシステムに適した環境であれば、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。
 - 照度が不十分、または環境がビジョンシステムに適していない場合、機体は RTH 高度設定に基づいてプリセット RTH を実行します。
- **プリセット：**



RTH 距離 / 高度		適切な照度と環境条件	不適切な照度と環境条件
RTH 距離 > 50 m	現在の高度 < RTH 高度	機体は RTH 経路を計画し、障害物を迂回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。	機体は RTH 高度まで上昇し、RTH 高度でホームポイントまで直線的に飛行します。
	現在の高度 ≥ RTH 高度	機体は現在の高度で最適経路を使用してホームに帰還します。	機体は現在の高度でホームポイントまで直線的に飛行します。
RTH 距離が 5~50 m 以内			機体は現在の高度でホームポイントまで直線的に飛行します。

機体がホームポイントに接近している場合は、現在の高度が RTH 高度より高ければ、周辺環境、照度、設定された RTH 高度、現在の高度に応じて、前方飛行中に降下するかどうか

をインテリジェントに判断します。機体がホームポイント上空に到達すると、機体の現在の高度は、設定された RTH 高度を下回ることはありません。

各環境下での RTH 計画、RTH 起動方法、RTH 設定は以下のとおりです：

RTH トリガー方法	適切な照度と環境条件 (機体は障害物と GEO 区域を迂回できます)	不適切な照度と環境条件
ユーザーが積極的に RTH を起動	機体は RTH 設定に基づいて RTH を実行する： <ul style="list-style-type: none"> 最適化 プリセット 	プリセット (機体は GEO 区域を迂回できます)
機体のバッテリー残量低下		オリジナルルート RTH 信号が復旧するとプリセット RTH が実行されます (機体は GEO 区域を迂回できます)
送信機信号の喪失		

着陸保護

RTH 中、機体が着陸を開始すると、着陸保護をアクティベートします。

具体的な機体性能は以下の通り：

- 地面が着陸に適していると判断された場合には、機体は直接着陸します。
- 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。
- 着陸保護が作動しない場合、機体が地上 0.5 m まで下降すると、DJI Fly が着陸プロンプトを表示します。**[確認]**をタップするか、スロットルスティックを完全に下に倒して 1 秒間保持すると、機体が着陸します。

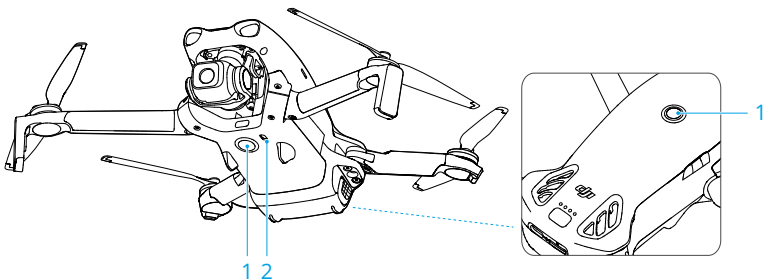
- ⚠️
- 着陸保護は、着陸環境を判断する補助に過ぎません。安全確保のため、着陸時には周辺環境に十分に注意してください。
 - 次の状況では、着陸保護を使用できず、機体が直接着陸する可能性があります。
 - 単色、反射、低照度の表面、明確な構造がない広い面積の表面、または滑らかなセラミックタイル、光量が不十分な車庫の床面、風になびく草のような動的な表面の上を飛行している場合。
 - 大きな岩などの明確な構造がない障害物がある地表面、盛り上がったタイルなどの反射面や単色の (全体が一色の) 表面の上を飛行している場合。
 - 送電線や木の枝などの小さい障害物や細かい障害物の上を飛行している場合。
 - 刈り込まれた平らな低木、平らな樹木の上、半球状の地面など、平らな地面に似た表面の上を飛行している場合。

- 次の状況では、誤って着陸保護が作動し、機体が着陸できないことがあります。
 - ◆ 濡れた地面や水たまりのある場所など、ビジョンシステムが水と混同する可能性のある表面の上を飛行している場合。
 - ◆ 平らな表面の上を飛んでいるが、近くにはっきりとした構造の表面（斜面や階段）がある場合。



- 機体はホームポイント上空に到達後、離陸ポイントに着陸します。高精度着陸を行うには、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。
 - ◆ 離陸中、水平方向へ移動する前に、機体は少なくとも 7 m 垂直に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。
- 着陸中にスロットルスティック以外のその他の操作スティックを動かすと、高精度着陸を中断したものとみなされ、機体は垂直降下に移行します。

5.4 検知システム



1. 全方向単眼ビジョンシステム

2. 下方赤外線検知システム

全方向単眼ビジョンシステムは、照度が適切で、障害物がはっきりと識別できるか、その表面の質感がはっきりとしている場合に、最も効果的に動作します。機体がノーマルモードあるいはシネモードで、DJI Fly で障害物回避アクションが**迂回**または**ブレーキ**に設定されている場

合、全方向単眼ビジョンシステムが自動的に有効になります。測位機能は、GNSS 信号が利用できない場合、または弱い場合に適用されます。

- ☀ • ビジョンポジショニングと障害物回避が無効に設定されている場合、機体のホバリングは GNSS のみに依存し、多方向障害物回避は利用不可になり、機体は地面付近まで下降しても自動で減速しません。ビジョンポジショニングと障害物回避が無効になっている場合は、細心の注意が必要です。
 - ビジョンポジショニングと障害物回避を無効にすることは、手動で飛行している場合のみ有効で、RTH、自動着陸、インテリジェントフライトモードの使用時には有効ではありません。
 - ビジョンポジショニングと障害物回避は、雲や霧の中を飛行しているか、または着陸中に障害物を検知したときに、一時的に無効になることがあります。通常のフライトシナリオでは、ビジョンポジショニングと障害物回避を有効にしておいてください。ビジョンポジショニングと障害物回避は、機体を再起動するとデフォルトで有効になります。
-

注記

- ⚠ • 飛行環境に注意してください。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 Fly で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。
- GNSS が利用できない場合、下方ビジョンシステムは機体の位置決めを補助し、機体が高度 0.5 m ~ 30 m で飛行している場合に最も効果的に動作します。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。
- 機体が水面付近を飛行している場合、下方ビジョンシステムが適切に機能しないことがあります。そのため、着陸時に、機体が機体下の水面を完全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、タワークレーン、高圧送電鉄塔、高圧送電線、斜張橋、吊り橋など、フレームとケーブルを使った大型構造物を正確に識別できません。
- 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周辺、または照度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。
 - モノクロ（黒一色、白一色、赤一色、緑一色など）の地表面付近を飛行している場合。
 - 反射率が高い地表面付近を飛行している場合。
 - 水面または透明な地表面付近を飛行している場合。

- 動く面または物体の周辺を飛行している場合。
- 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。
- 非常に暗い（1ルクス未満）または非常に明るい（100,000ルクス超）地表面付近を飛行している場合。
- 赤外線を強力に反射または吸収する地表面（鏡、ガラス、道路標識、アスファルト舗装など）付近を飛行している場合。
- はっきりした模様や構造のない地表面付近を飛行する場合。
- 同じ模様や構造が繰り返し現れる（同じデザインのタイルなど）地表面付近を飛行している場合。
- 表面積の小さい障害物付近を飛行している場合（木枝や電線など）。
- 小さな柱状の物体付近を飛行している場合（電柱や街灯柱など）。
- 動いている被写体の近くを飛行している場合（歩行者や車など）。
- センサーは常にきれいな状態に保ってください。センサーを傷つけたり、改造したりしないでください。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。
- 長期間保管後、ビジョンシステムカメラはキャリブレーションが必要な場合があります。DJI Fly にプロンプトが表示され、自動的にキャリブレーションを実行します。
- 雨や霧、または視界が 100 m 未満の場合は飛行しないでください。
- 検知システムを遮断しないでください。
- 障害物に向かって急発進して離陸しないでください。検知システムの反応が間に合わず、衝突につながる恐れがあります。
- 離陸前に、以下の項目を必ず確認してください。
 - 検知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てください。
 - 検知システムのガラスに汚れや埃、水が付いている場合は、柔らかい布で拭き取ります。アルコールを含む洗浄剤は使用しないでください。
 - 検知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。

5.5 高度操縦支援システム（APAS）

高度操縦支援システム (APAS)機能は、ノーマルモードとシネモードで使用できます。APAS 有効時、機体は操作に引き続き反応します。操作スティックによる入力情報と飛行環境の両方を考慮して経路を計画します。APAS を使用すると、障害物の回避が容易になります。その結果、より滑らかな映像が実現し、優れた飛行体験を提供します。

APASの有効時、送信機の飛行一時停止ボタンを押して機体を停止させることができます。機体にブレーキがかかり、3秒間ホバリングして、パイロットからのさらなる操作入力を待ちます。

APASを有効にするには、DJI Flyを開き、***>安全>手動障害物回避に進み、そして、**迂回**を選択します。**迂回オプション**を**ノーマル**または**高度迂回**に設定します。**高度迂回**モードでは、より速く、よりスムーズに飛行して、障害物のすぐ近くを飛行し、障害物を迂回しながらより優れた映像を捉えることができます。ただし、障害物に衝突するリスクが高くなります。慎重に飛行してください。

高度迂回モードは、以下の状況では正常に動作しません：

- 障害物のそばを飛行ながら機体の向きが迅速に変更する場合。
- 林冠や茂みのような狭い障害物の中を高速で飛行する場合。
- 小さくて検知できない障害物付近を飛行する場合。
- プロペラガードを装着して飛行する場合。

注記

- ⚠️ • ビジョンシステムが利用可能な場合、必ず **APAS** を使用するようにしてください。目的の飛行経路に沿って人、動物、表面積の小さい物体（木枝など）、透明な物体（ガラスや水など）がないことを必ず確認してください。
 - 下方ビジョンシステムが利用可能であるが **GNSS** 信号が強いときには **APAS** を必ず使用するようにしてください。水や雪で覆われたエリアの上を機体が飛行している場合、**APAS** が正しく機能しない可能性があります。
 - 非常に暗い（5ルクス未満）環境や非常に明るい（100,000ルクス超）環境で飛行させる場合は、特に注意してください。
 - **DJI Fly** に注意を払い、**APAS** が正常に作動しているかを確認してください。
 - 機体が飛行制限に近い状態で飛行している場合や **GEO** 区域内を飛行している場合、**APAS** が正しく機能しないことがあります。
 - 照明が不十分になり、ビジョンシステムが部分的に使用できなくなると、機体は障害物の迂回からブレーキとホバリングに切り替わります。操作スティックを中央に戻してから、引き続き機体を操作してください。
-

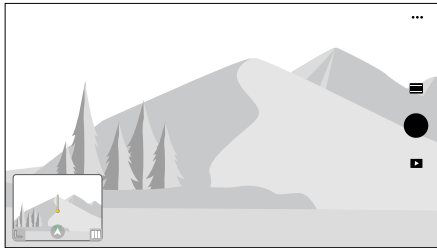
着陸保護

障害物回避アクションが**迂回**または**ブレーキ**に設定されると、着陸保護は、スロットルスティックを下方方向に倒して、機体を着陸させた場合に有効になります。機体が着陸を開始すると、着陸保護が有効になります。

- 地面が着陸に適していると判断された場合には、機体はそのまま着陸します。
- 地面が着陸に適さないと判断された場合、機体は一定の高さまで下降してホバリングします。5 秒以上スロットルスティックを押し下げると、機体は障害物回避が動作せずに着陸します。

5.6 視覚アシスト

ユーザーが飛行中に操縦して障害物を確認できるようにするため、ビジョンアシストビューは、飛行方向に応じて、対応するビジョンセンサーの映像に自動的に切り替わります。



姿勢インジケータを左にスワイプするか、ミニマップを右にスワイプするか、姿勢インジケータの右下隅にあるアイコンをタップしてビジョンアシストビューに切り替えます。画面の中央をタップして、ビジョンアシストビューを最大化します。

- ⚠
- 視覚アシストの使用中は、伝送帯域幅の制限、携帯電話の性能、または送信機画面の映像伝送解像度により、動画伝送の品質が低下することがあります。
 - 機体の部品がビジョンアシストビューに表示されるのは正常です。
 - 視覚アシストはあくまで参考用です。ガラス壁や小さな物体（木枝、電線、たこ糸など）は正確に表示されません。
 - 機体が離陸していないときや、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。



1. ビュー方向アイコン  をタップします。

2. 矢印をタップして、ビジョンアシストビューの方向を切り替えます。もう一度その方向をタップすると、方向がロックされます。

線の方向は機体の現在の飛行速度方向を示し、線の長さは機体の飛行速度を示します。

- ⚠️ • 方向が特定の方向にロックされていない場合、視覚アシストビューは自動的に現在の飛行方向に切り替わります。他の方向矢印をタップすると、ビジョンアシストビューの方向がしばらく切り替わり、現在の飛行方向のビューに戻ります。

衝突警告

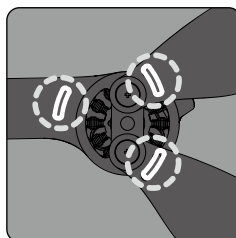
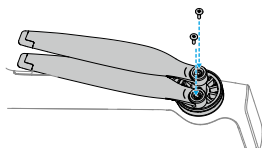
現在の視覚方向の障害物が検出された場合、ビジョンアシストビューは衝突警告を表示します。警告の色は障害物と機体間の距離によって決まります。黄色と赤色は、遠距離から近距離までの相対的な距離を示します。

- ☀️ • ビジョンアシストの FOV は、全方向において制限を受けません。衝突警告表示中に視野角に障害物が表示されないことがありますが、これは正常です。
- 衝突警告は、**レーダーマップの表示**スイッチでは制御されず、レーダーマップをオフにしても表示されたままです。
 - 衝突警告は、ビジョンアシストビューが小さなウィンドウに表示された場合のみ表示されます。

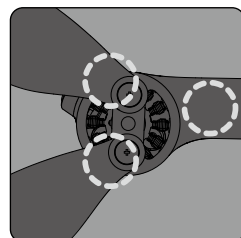
5.7 プロペラ

プロペラの取り付け/取り外し

マークありのプロペラはマークありのアームのモーターに、マークなしのプロペラはマークなしのアームのモーターに取り付けてください。機体パッケージに同梱されたドライバーを使用して、プロペラを取り付けと取り外しを行います。プロペラを取り付ける際は、ネジが確実に締まっていることを確認してください。



マークあり



マークなし

注記

- ⚠️ • プロペラブレードは先端が鋭くなっています。けがやプロペラの変形を避けるために、注意して扱ってください
- 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ていることを確認してください。
- 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。
- プロペラは消耗品です。必要に応じて追加のプロペラを購入してください。
- 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。プロペラに異物が付着している場合は、乾いた柔らかい布で拭いてください。
- 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。
- プロペラの破損を防ぐため、輸送時や保管時は、機体を適切に配置してください。プロペラをひねったり折り曲げたりしないでください。プロペラが損傷している場合、飛行性能に影響を受ける可能性があります。
- モーターがしっかりと取り付けられ、スムーズに回転することを確認してください。飛行中にモーターが過負荷になったり、停止したりした場合は、直ちに着陸させてください。
- モーターを改造しないでください。
- 飛行後、モーターが高温になっていることがあるため、モーターに触れたり、手や体の一部が接触したりしないようにしてください。
- モーターまたは機体の通気口を塞がないでください。
- 電源をオンにした時、ESC の動作音に異常がないことを確認してください。

5.8 インテリジェント フライトバッテリー

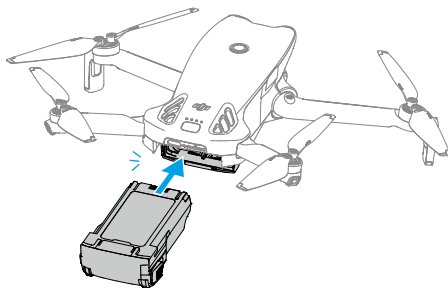
注記

- ⚠️ • バッテリーを使用する前に、このマニュアル、『安全ガイドライン』、バッテリーステッカーに記載されている指示を読み、厳密に従ってください。ユーザーはすべての操作と使用に対する責任を負うものとします。
1. 飛行直後にはインテリジェント フライトバッテリーが過熱していることがあります。すぐには充電しないでください。バッテリーを許容される充電環境温度まで放熱してから、再充電してください。

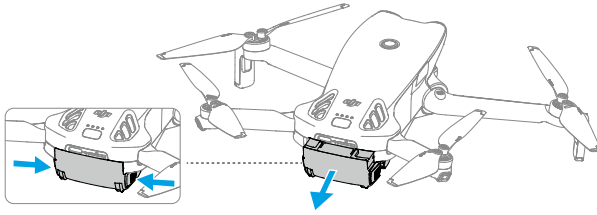
2. 損傷を防ぐために、バッテリーの温度が 5°~40°C の場合にのみ充電されます。推奨する充電温度範囲は 22°C~28°C です。理想的な温度範囲で充電すると、バッテリーの寿命を延ばすことができます。充電中にバッテリーセルの温度が 55°C を超えると、充電は自動的に停止します。
3. 低温注意：
 - バッテリーは極低温環境（0°C より低い）では使用できません。
 - 低温環境（0°~5°C）で飛行すると、バッテリー容量が著しく減少します。離陸の前には、必ずバッテリーが完全に充電されていることを確認してください。バッテリーを暖める場合、機体をその場でホバリングさせます。
 - 低温環境で飛行する場合は、離陸前にバッテリーを最低 10°まで暖めることをお勧めします。バッテリーを温める理想的な温度は 20°C 以上です。
 - 低温環境でバッテリー容量が減少すると、機体の風圧抵抗の性能が低下するため、細心の注意が必要です。慎重に飛行してください。
 - 低温環境で標高の高い場所を飛行する場合は、特に注意してください。
4. フル充電されたバッテリーは、一定時間使用しないと自動的に放電します。放電の過程でバッテリーから熱が放出されますが、これは正常です。
5. バッテリーを良好な状態に保つために、少なくとも 3 ヶ月に 1 回はバッテリーを完全に充電してください。バッテリーを長期間使用しないと、バッテリーの性能に影響が出たり、バッテリーが永久的な損傷を引き起こす場合があります。バッテリーが 3 か月以上充電されていない場合、バッテリーは保証の対象外となります。
6. 安全上の理由から、持ち運び中はバッテリー残量が低い状態を維持してください。輸送前に、バッテリーを 30% 以下に放電しておくことをお勧めします。

バッテリーの取り付け／取り外し

取り付け



取り外し

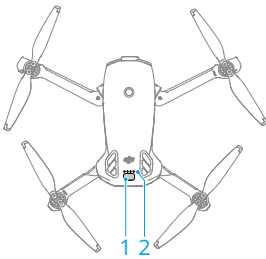


- ⚠️
- 機体の電源が入っているときは、バッテリーを挿入したり取り外したりしないでください。
 - カチッという音でバッテリーがしっかりと取り付けられていることを確認します。バッテリーがしっかりと取り付けられていない場合に機体を離陸させないでください。バッテリーと機体の接触が悪くなり、危険を招く恐れがあります。

バッテリーの使用

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できます。



1. 電源ボタン
2. バッテリー残量 LED

バッテリー残量 LED は、充電中および放電中に、バッテリーの残量を表示します。LED のステータスは以下のように定義されます：

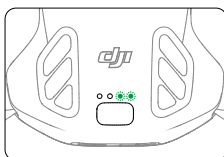
- LED 点灯
- ◐ LED 点滅
- LED 消灯

点滅パターン	バッテリー残量
● ● ● ●	88%~100%
● ● ● ●	76%~87%
● ● ● ○	63%~75%
● ● ● ●	51%~62%
● ● ○ ○	38%~50%
● ● ● ○	26%~37%
● ○ ○ ○	13%~25%
● ● ○ ○	0%~12%

電源のオン/オフ

電源ボタンを押した後、長押しすると、機体の電源がオンまたはオフになります。機体の電源を入れると、バッテリー残量 LED にバッテリー残量が表示されます。機体の電源が切れると、バッテリー残量 LED が消灯します。

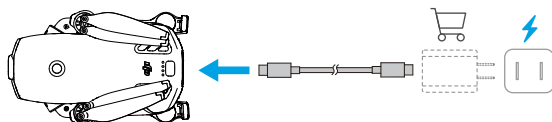
下図のように、2つの LED が同時に点滅している場合は、バッテリーが故障していることを示しています。機体からバッテリーを取り外し、バッテリーを再度挿入して、しっかりと取り付けられていることを確認してください。



バッテリーの充電





使用する前には、その都度、バッテリーを完全に充電してください。DJI が提供する充電器または USB PD 急速充電プロトコルをサポートする他の充電器を使用することを推奨します。

充電器の使用



- ⚠ • 機体の電源が入っているとバッテリーを充電できません。

下の表は、充電中のバッテリー残量を示しています。

点滅パターン	バッテリー残量
	0～50%
	51～75%
	76～99%
	100%

- 💡 • バッテリー残量 LED の点滅間隔は、使用する USB 充電器によって異なります。充電速度が高速な場合、バッテリー残量 LED が素早く点滅します。
- 4 つの LED が同時に点滅する場合、バッテリーが損傷していることを示します。

充電ハブの使用

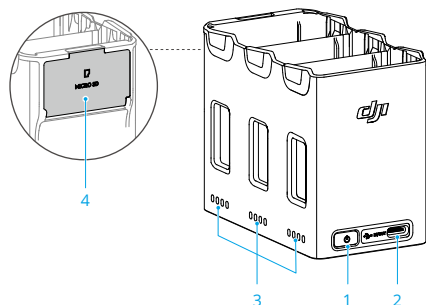


以下のリンクをクリックするか、QR コードをスキャンして、チュートリアルビデオを視聴してください。



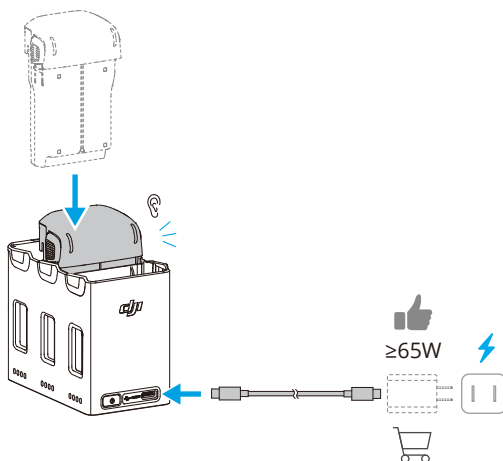
<https://www.dji.com/lito-1/video>

- ⚠ • 環境温度は充電速度に影響を及ぼします。25°C の換気の良い環境では、充電速度がより速くなります。
- 充電ハブは、特定モデルのインテリジェント フライトバッテリーとのみ互換性があります。それ以外の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。
 - バッテリーポートの金属端子には、触れないでください。
 - 金属端子の汚れが目立つ場合は、きれいな乾いた布で拭いてください。



1. 機能ボタン
2. USB-C コネクタ
3. ステータス LED
4. microSD カードストレージスロット (カバー付き)

充電方法



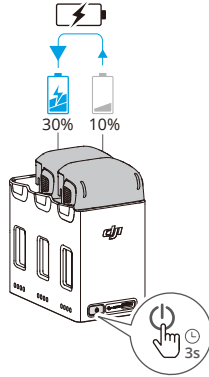
異なる出力の充電器を使用する場合、充電シーケンスは異なります。

充電電力	充電シーケンス
45 W 未満	バッテリー残量が多いバッテリーから少ないバッテリーへと順番に充電します。
45 W 以上	3つのバッテリーを同時に充電します^[1]： 残量が最も少ないバッテリーを、残量が2番目に多いバッテリーと残量がほぼ同じになるまで充電します。次に、それらのバッテリーを、残量が最も多いバッテリーと残量がほぼ同じになるまで充電します。最後に、3つのバッテリーを同時に充電します。

[1] 平行充電条件：

- すべてのバッテリーが同じモデルです。
- 充電器は USB Power Delivery (PD) 規格に対応しています。

集電



1. インテリジェント フライトバッテリーを充電ハブに挿入し、機能ボタンを長押しすると、電力レベルの低いバッテリーから電力レベルの高いバッテリーに電力が転送されます。電力レベルの低いバッテリーのステータス LED は、現在の電力レベルを表示し、電力レベルの高いバッテリーのステータス LED は、順番に点滅します。
2. 集電を停止するには、もう一度機能ボタンを長押しします。集電を停止した後、機能ボタンを押してバッテリー残量を確認してください。

- ⚠ • 以下の状況では、集電は自動停止します。
- 充電される側のバッテリーが完全に充電されているか、出力する側のバッテリーの電力が 5%未満の場合。
 - 集電中に、充電器や外部デバイスを充電ハブに接続した場合。
 - バッテリーの温度異常により、集電が 15 分以上中断した場合。
 - 集電後は、放電を避けるため、できるだけ早く、バッテリー残量の一番少ないバッテリーを充電してください。

ステータス LED の説明

充電ハブの各バッテリーポートには、対応するステータス LED アレイがあり、充電ステータス、バッテリー残量、異常ステータスを表示できます。バッテリー残量とバッテリー異常の LED ステータスは機体と同じです。

充電ステータス

点滅パターン	説明
ステータス LED（一列）が連続して素早く点滅	対応するバッテリーポートのバッテリーは、USB PD 規格の充電器を使用して充電されています。
ステータス LED（一列）が連続してゆっくりと点滅	対応するバッテリーポートのバッテリーは、通常の充電器を使用して充電されています。
ステータス LED（一列）が点灯	対応するバッテリーポートのバッテリーの充電が完了しました。
すべてのステータス LED が順番に点滅	バッテリーが一つも挿入されていない。

バッテリー保護メカニズム

バッテリー残量 LED は、充電の異常状態で発動したバッテリー保護通知を表示できます。

LED	点滅パターン	ステータス
	LED2 が毎秒 2 回点滅	過電流検知
	LED2 が 1 秒に 3 回点滅	短絡検知
	LED3 が毎秒 2 回点滅	過充電検知
	LED3 が毎秒 3 回点滅	充電器の過電圧検知
	LED4 が毎秒 2 回点滅	充電温度が低すぎる
	LED4 が毎秒 3 回点滅	充電温度が高すぎる

バッテリー保護メカニズムが有効になった場合、充電を再開するには充電器のプラグを抜き、その後、再び差し込みます。充電温度範囲が異常な場合は、正常に戻るまでお待ちください。バッテリーは自動的に充電を再開します。その際に充電器のプラグを抜き差しする必要はありません。

5.9 ジンバルとカメラ

ジンバルに関する注記

- ⚠ 離陸する前に、ジンバルにステッカーが貼られていないことや障害物がないことを確認してください。機体の電源を入れた状態で、ジンバルを押し下りたり叩いたりしないでください。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。
- 機体の電源を入れる前に、ジンバル プロテクターを取り外してください。機体を使用しないときは、ジンバル プロテクターを取り付けてください。

- 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。損傷がある場合、ジンバル性能に異常をきたす可能性があります。
- ジンバル（特にジンバルのモーター）に埃や砂が付着するのを避けてください。
- 機体が平らではない地面や草地に置かれている、または衝突のような外からの過剰な力をジンバルが受けている場合、ジンバルが他の物体によって妨げられると、ジンバルモーターが保護モードになる可能性があります。ジンバルが正常に戻るまでを待つか、デバイスを再起動してください。
- 機体の電源をオンにした後、ジンバルに外力をかけないでください。
- ジンバルに公式アクセサリー以外の余計なペイロードを載せないでください。ジンバル動作の不具合や、さらにはモーターの損傷を引き起こすおそれがあります。
- 濃霧や雲の中を飛行すると、ジンバルが湿気を帯びて一時的に不具合が生じることがあります。ジンバルが乾くと機能は正常に戻ります。
- 強風の場合、録画中にジンバルが振動することがあります。
- 電源を入れた後、機体を長時間平らな場所に置かなかったり、大きく揺らしたりすると、ジンバルが停止して、保護モードに入る可能性があります。この場合、機体を平らにして回復を待ちます。
- 雨や雪などの悪天候の中では機体を使用しないでください。飛行中に雨や雪に遭遇した場合は、すぐに機体を着陸させ、ジンバルとジンバルモーターの表面をすぐに清掃してください。
- ジンバルチルトの角度が大きい場合：
 - 機体が前方に加減速することによって傾くと、ジンバルはリミット保護モードに入り、自動的に角度を下方調整します。
 - 機体が横方向に加減速によってロールすると、ジンバルのヨー軸が可動範囲の限界に達する場合があります。
 - 映像のブレ補正を維持するため、機体は速度を制限します。強風下では、飛行速度はさらに制限されます。ピッチ角を適切に下げることによって、より高い飛行速度を達成できます。
 - 機体本体がライブビューの端に映り込む場合があります。

ジンバル角度

送信機のジンバルダイヤルを使用して、ジンバルのチルトを操作します。また、DJI Fly のカメラビューからも操作できます。ジンバル調整バーが表示されるまで画面を長押ししてください。バーをドラッグしてジンバル角度を制御します。

ジンバル操作モード

2種類のジンバル操作モードがあります。***> **コントロール**の各操作モードを切り替えます。

フォローモード：ジンバルの角度は水平面に対して安定性を維持します。このモードは静止画の撮影に適しています。

FPV モード：機体が前方に飛行している場合、ジンバルは機体のローリングに同調してロールし、FPV 視点の飛行体験を提供します。

カメラに関する注記

- ⚠ センサーの破損を避けるため、レーザーショーのようなレーザー光線のある環境にカメラのレンズをさらしたり、晴れた日の太陽のような強い光源に長時間カメラを向け続けたりしないでください。
 - 使用時と保管時には、カメラに適した温度と湿度であることを確認してください。
 - レンズクリーナーを使用してレンズを清掃し、損傷や画質の低下を防いでください。
 - カメラの通気口を塞がないでください。熱が発生して、負傷したり、機器が損傷したりするおそれがあります。
 - 機体のシングル撮影では、デフォルトでスマートフォトモードを使用します。このモードでは最適な効果を得るために、シーン認識などの機能を統合しています。スマートフォトでは、連続して複数の写真を撮影し、画像合成を行います。機体の移動中、または解像度 48MP を使用している場合、スマートフォトには対応していないため、画像品質に差が生じます。
-

5.10 写真と動画の保存とエクスポート

収納

機体は、microSD カードを使用して写真や動画を保存することができます。推奨 microSD カードに関しては、仕様を参照してください。

エクスポート中。


- 映像をモバイル端末にエクスポートするには、クイック転送を使用してください。
- データケーブルを使用して機体をパソコンに接続し、機体の内部ストレージまたは機体に挿入された microSD カードの映像をエクスポートします。エクスポート処理中に機体の電源を入れる必要はありません。

- 機体から microSD カードを取り外し、カードリーダーに挿入して、カードリーダーから microSD カード内の映像をエクスポートします。

- ⚠
- 使用中は、microSD カードスロットと microSD カードが清潔で異物が無いことを確認してください。
 - 写真や動画の撮影時は、microSD カードを機体から取り出さないでください。microSD カードが損傷する可能性があります。
 - 使用する前にカメラ設定を確認し、正しく設定されていることを確かめてください。
 - 大切な写真や動画を撮影する前に、いくつかの画像を試し撮りし、カメラが正しく動作するか確認してください。
 - 機体の電源を正しく切ってください。正しく電源を切らなかった場合、カメラのパラメーターが正常に保存されず、記録された写真や動画に影響がある場合があります。機械が読み取れない方式で記録された画像や動画の不具合に対し、DJI は一切責任を負いません。

5.11 QuickTransfer

以下の手順に従って、機体から写真や動画をモバイル機器に素早くダウンロードしてください。

- 機体の電源を入れて、機体の自己診断テストが完了するまで待ちます。
- モバイル端末で Bluetooth と Wi-Fi をオンにし、測位機能も有効になっていることを確認してください。
- 以下のいずれかの方法で QuickTransfer モードに切り替えます。
 - モバイル端末で DJI Fly を起動し、ホーム画面の QuickTransfer カードをタップします。
 - モバイル端末で DJI Fly を起動し、アルバムに移動して、右上隅の  をタップします。
- 接続に成功すると、機体のファイルにアクセスでき、高速ダウンロードが可能になります。初めてモバイル端末を機体に接続する時、機体の電源ボタンを押して、接続を確定してください。

スリープ時に QuickTransfer を許可

デフォルトでは、機体がスリープモードの時にクイック転送を使用できません。

機体は電源を切った後、スリープモードに入ります。クイック転送の使用方法は、電源オフ状態でも電源オン状態でも同じです。

モバイル機器と機体が Wi-Fi で接続されていない場合、(またはアプリが終了していてダウンロードタスクが進行していない状態) で 1 分以上経過すると、クイック転送は自動的に終了し、

機体はスリープモードに戻ります。スリープモードは、以下の状況で自動的にオフになります。

- 機体が 12 時間非アクティブ。
- バッテリーが交換された。
- 機体が USB-C ケーブルを介して別の機器に接続されている。

スリープモードに戻すには、機体に USB-C 接続がないことを確認し、電源ボタンを 1 回押し、約 15 秒待ちます。

スリープモードに戻すプロセス中、および「スリープ時にクイック転送を許可」機能を伝送に使用する場合、バッテリー残量 LED 1 と 2、および LED 3 と 4 が交互に点滅します。この間、右後部の機体アームを展開すると、機体は電源が入らなくなります。



-
- ⚠️ • 最大ダウンロードレートは、5.8 GHz 周波数が法律および規制によって許可されている国や地域で、5.8 GHz 周波数帯域と Wi-Fi 接続に対応したデバイスを、干渉や障害物のない環境で使用する場合にのみ実現できます。5.8 GHz が現地の規制で許可されていない場合（日本など）、またはユーザーのモバイル端末が 5.8 GHz の周波数帯域に対応していないか、環境に強い干渉がある場合、クイック転送は 2.4 GHz の周波数帯域を使用し、最大ダウンロードレートは 8 MB/秒に低下します。
 - QuickTransfer を使用する場合、接続するためにモバイル端末の設定ページで Wi-Fi パスワードを入力する必要はありません。DJI Fly を起動すると、機体に接続するためのプロンプトが表示されます。
 - 干渉や障害物のない環境で QuickTransfer を使用し、無線ルーター、Bluetooth スピーカー、ヘッドホンなどの干渉源に近づかないでください。
-
- 💡 • 機体と送信機が接続された後、DJI Fly カメラビューで *****>** カメラをタップして、スリープ時にクイック転送を許可を有効または無効にします。
-

DJI RC-N3

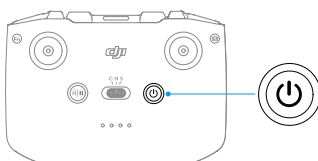
6 DJI RC-N3

6.1 操作

電源のオン/オフ

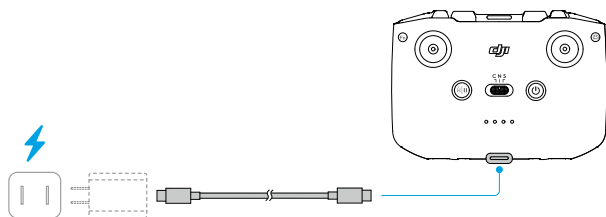
電源ボタンを 1 回押すと、現在のバッテリー残量を確認できます。

1 回押した後、長押しすると、送信機の電源をオン/オフにできます。



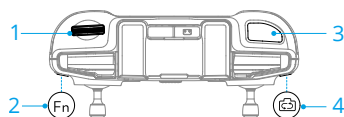
バッテリーの充電

充電器を送信機の USB-C ポートに接続します。



- ⚠️ 各フライトの前に送信機を完全に充電してください。送信機は、バッテリー残量が低下するとアラート音を鳴らします。
- バッテリーを良好な状態に保つために、少なくとも 3 か月に 1 回はバッテリーを完全に充電してください。

ジンバルとカメラの操作

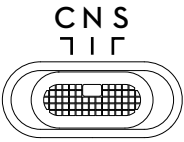


1. ジンバルダイヤル：ジンバルのチルトを制御します。

2. **カスタムボタン**：カスタムボタンを長押ししたまま、ジンバルダイヤルを使用すると、ズームイン/ズームアウトします。
3. **シャッター/録画ボタン**：1回押すと、写真を撮影する、または録画を開始/停止します。
4. **静止画/動画ボタン**：1回押すと写真モードと動画モードを切り替えます。

フライトモードスイッチ

このスイッチを切り替えて、変更したいフライトモードを選択します。

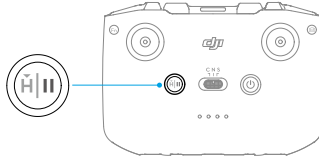


位置	フライトモード
C	シネモード
北	ノーマルモード
南	スポーツモード

飛行一時停止/RTH ボタン

一度押すと、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。

送信機からピープ音が鳴り、RTH が開始するまで、ボタンを長押しします。機体は最後に記録されたホームポイントへ戻ります。再度このボタンを押すと、RTH をキャンセルし、機体を再び制御できるようになります。



6.2 バッテリー残量 LED

点滅パターン	バッテリー残量
● ● ● ●	76%~100%
● ● ● ○	51~75%
● ● ○ ○	26%~50%
● ○ ○ ○	0~25%

6.3 送信機のアラート

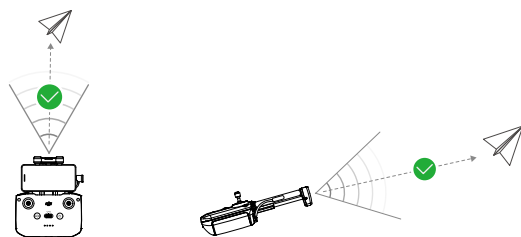
送信機は RTH 中にアラート音を鳴らします、これを止めることはできません。送信機は、送信機のバッテリー残量が低下するとアラート音を鳴らします。電源ボタンを押すと、バッテリー残量低下のアラート音はキャンセルできます。バッテリー残量が極度に低下すると、アラート音はキャンセルできません。

送信機の電源が入っている状態で、機体またはモバイル機器の DJI Fly アプリに接続せずに一定時間操作しないと、アラート音が鳴ります。アラート音が止まると、送信機は自動的に電源がオフになります。操作スティックを動かすか、任意のボタンを押してアラートをキャンセルしてください。

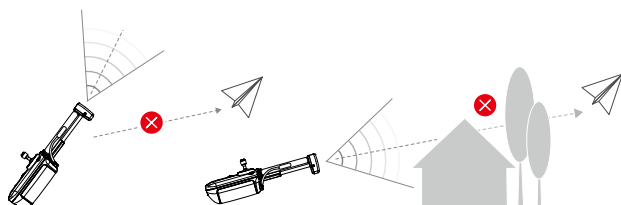
6.4 最適な伝送範囲

機体と送信機間の信号は、アンテナと機体の位置関係が下の図で示すような状態になっているときに最も信頼性が高くなります。信号が弱い場合は、送信機の方向設定を調整するか、機体を送信機に近づけてください。

最適な伝送範囲



信号が弱いです。



- ⚠️ • 送信機と同じ周波数で動作する他のワイヤレス端末を使用しないでください。送信機が信号干渉を受ける場合があります。
- 飛行中において送信信号が弱い場合、DJI Fly にプロンプトが表示されます。姿勢インジケータの表示に従って、送信機の向きを調整して、機体が最適な伝送範囲内にあることを確認してください。

6.5 送信機のリンク

送信機をコンボとしてご購入されている場合は、送信機はすでに機体にリンクされています。別々に購入した場合には以下の手順に従って機器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 Fly を開始します。
3. ホーム画面で**機体に接続**をタップし、対応する機体モデルを選択します。
4. カメラビューで、***> **コントロール**> **機体に接続**をタップします。リンク中、送信機はピープ音を鳴らします。
5. 機体の電源ボタンを 4 秒以上長押しします。リンクの準備ができると、機体はピープ音を鳴らし、バッテリー残量 LED が連続して点滅します。リンクが正常に行われたら、送信機がピープ音を 2 回鳴らします。



- リンクは、送信機が機体から 0.5 m 以内にある状態で行ってください。
- 新しい送信機を同じ機体にリンクさせると、すでにリンクされていた送信機は自動でリンク解除されます。

付録

7 付録

7.1 仕様

仕様については、以下のウェブサイトをご参照してください。

<https://www.dji.com/lito-1/specs>

7.2 互換性

互換性のある製品については、次のウェブサイトをご覧ください。

<https://www.dji.com/lito-1/faq>

7.3 ファームウェア更新

機体と送信機のファームウェアを更新するには、DJI Fly または DJI Assistant 2（一般向けドローン用）を使用します。

DJI Fly の使用

機体と送信機が接続されているときに、DJI Fly を実行すると、新しいファームウェアの更新がある場合に通知があります。画面の指示に従って、更新を行います。送信機が機体にリンクされていない場合はファームウェアを更新できませんのでご注意ください。インターネット接続が必要です。

DJI Assistant 2（一般向けドローン用）の使用

機体と送信機のファームウェアを個別に更新するには、DJI Assistant 2（一般向けドローン用）を使用します。

1. 機器の電源をオンにする。USB-C ケーブルで、デバイスをパソコンに接続します。
2. DJI Assistant 2（一般向けドローン用）を起動し、DJI アカウントでログインします。
3. デバイスを選択し、画面左側にある**ファームウェア更新**をクリックします。
4. ファームウェアを選択します。
5. ファームウェアがダウンロードされるのを待ちます。ファームウェア更新が自動的に開始されます。ファームウェア更新が完了するまで待ちます。

-
- ⚠️ • 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。
- 必ず記載されている全ての手順に従って、ファームウェアを更新してください。手順に従わない場合には更新に失敗する場合があります。

- 更新中はパソコンがインターネットに接続されていることを必ず確認してください。
- 更新中は USB-C ケーブルの接続を外さないでください。
- ファームウェア更新には約 10 分かかります。更新処理中、ジンバルがゆっくりと動作し、機体ステータス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しばらくお待ちください。

ファームウェア更新情報については、以下のリンクにアクセスし、『リリースノート』を参照してください：

<https://www.dji.com/downloads/products/lito-1#doc>

7.4 フライトレコーダー

フライトテレメトリ、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、機体内蔵のデータレコーダーに自動的に保存されます。DJI Assistant 2（一般向けドローン用）を使用して、データにアクセスできます。

7.5 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> をご確認ください。



お問い合わせ
DJI サポート

本内容は予告なく変更される場合があります。
最新版は下記よりダウンロードしてください



<https://www.dji.com/downloads/products/lito-1#doc>

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

DJI および DJI LITO は DJI の商標です。

Copyright © 2026 DJI All Rights Reserved.