

FLIGHTS-AG V2

フライトアプリ取扱説明書

202204-D

●安全のために●

FLIGHTS-AG V2を飛行させる場合には、インターネット環境が必要です。送信機に付属されたタブレットがインターネットに繋がった状態であることを必ずご確認ください。万が一ドローンが墜落した際に原因不明となってしまうことを防止します。モバイルルーターを使用するか、お手持ちのスマートフォン回線からインターネット共有（テザリング）を利用して、タブレットアプリがオンライン状態となるようご準備ください。

アプリのやファームウェアのアップデートは行わないで下さい。必要なアップデートについては株式会社FLIGHTSよりメールまたは販売代理店等を通じてご連絡致します。アップデートを行ってしまった場合は飛行を中止し、販売店までご連絡下さい。

もくじ

1. アプリを起動する
2. 送信機とアプリを接続する
3. 基本画面
4. 各部・各アイコンの説明
5. その他の説明
6. 自動飛行ミッション作成手順

1. アプリを起動する

※送信機・機体およびタブレットがそれぞれ充電され、インターネット環境にあることを予めご確認ください

タブレットのホーム画面から「Boying」をタップして、フライトアプリを起動させる



アカウント情報を入力して、「ログイン」をタップ

※表示された時のみ入力する



2. 送信機とアプリを接続する



送信機の電源をON
(ボタン2度押し)



「接続されていない」
をタップ

「Bluetoothデバイス」
一覧表示から
接続したい送信機を選択

アプリと送信機との間で接続
が完了すると、左上の表示が
赤から緑に切り替わる

※未完了の自動航行ミッションを読み込むかどうかの確認画面※



「取消」をタップ

取消

確定

3.基本画面



4.各部・各アイコンの説明

●フライトステータスバー



「接続されていない」：タブレットと送信機未接続



緑色表示 (タブレットと送信機の接続済み)

「位置保持」：GPSあり

「高さ保持」：GPSなし (ATTI)

「自主作業」：自動航行



電気量

使用中のバッテリーの総電圧(v)を確認できます。



衛星数

取得しているGPSを確認できます。



スピード

AB点作業時の速度の設定確認
および速度の変更ができます。



レーダーの高さ ※機能非搭載
レーダースイッチのON/OFF、
高さ、感度の設定確認および
変更ができます。



作業

AB点作業時のスプレー幅、
速度連動機能を解除した場合の
ポンプの開度の確認及び変更。



各種設定（詳細 後頁にて）

●画面左側アイコン



自動離陸／着陸



自動航行スタート



RTH（リターントゥホーム）



自動航行データ

自動航行ミッションの削除、
ブロック編集、作業呼び出しが
できます。



カメラウィンドウ表示ON/OFFができます。

●カメラウィンドウ



カメラウィンドウ



前方LEDの点灯/消灯

●画面右側アイコン



ホームポイント標点を機体に合わせる



ホームポイント標点を送信機に合わせる



障害回避レーダー ※機能非搭載



自動航行ミッションの作成ができます。



航路の消去

飛行経路を消去します

…「各種設定」の説明

農業設定



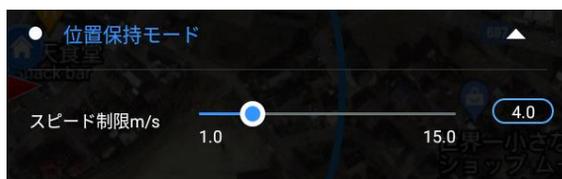
○汎用設定

- ・帰航高さ増量：
RTH時の機体高度設定(値は任意)
- ・帰航速度：
RTH使用時における機体の速度設定
- ・モータアイドルリング：
地上でのアイドルリング中の
モーター回転数。
- ・自主ブレークポイント増加を終了：
ON/OFF切り替え。
- ・手動で障害回避：障害物センサー搭載時の
機能ON/OFF切り替え **※機能非搭載**
- ・実行動作設定：
自動航行終了時における機体の動作



○AB点パラメータ設定

- ・手動AB点モード：
AB点作業を自動で行うかのON/OFF
- ・自動折り返し：
AB点作業時に左右移動を
自動で行うかのON/OFF



○位置保持モード

- ・スピード制限：最高速度の設定



○流量計

- ・流量計保護スイッチ：
流量計スイッチのON/OFF
- ・流量制御：
流量制御のON/OFF

「各種設定」の説明

農業設定



- 液面計 **※機能非搭載**
 - ・液位計保護スイッチ：
液位計保護スイッチのON/OFF
 - ・液位保護操作：**※機能非搭載**
液がなくなった場合の機体の動作設定



- 水ポンプパラメータ設定
 - ・速度に合わせてスプレー：
送信機の散布スイッチON時に
速度に応じて自動でノズルから
吐出する操作のON/OFF
 - ・折り返し水ポンプ閉め：
横移動時におけるポンプのON/OFF



**※数値の変更やON/OFF切り替えを行った際は「パラメータを書き込む」をタップ
他の設定欄でも同様に操作する**

安全設定 **※基本的に設定変更は行わないでください**



- ・バッテリー：
 - ⚠️数値の変更は行わないでください！
ただし、安全上やむを得ない場合のみ
1級容量保護(%)の数値を30%以上に
変更してください

※一級容量保護(%)：
バッテリー容量低下における、
1回目のバッテリー警告のこと

※初期設定内容：
1回目ホバリング、2回目着陸動作

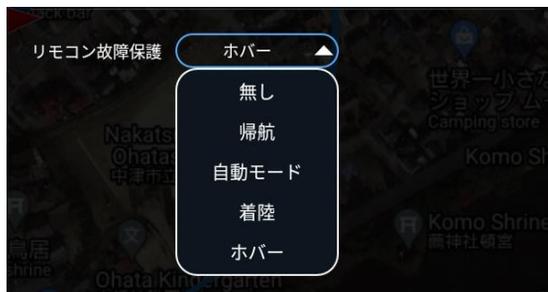
…「各種設定」の説明



安全設定 ※基本的に設定変更は行わないでください



- 飛行制限
 - ・使用開始状態：
飛行制限のON/OFF
 - ・類型：制限をかける項目。
 - ・保護操作：
制限にかかった場合の機体の動作設定
 - ・最大半径(メートル)：距離の設定
 - ・最大高さ(メートル)：高さの設定



- リモコン
 - ・リモコン故障保護：
送信機が故障した場合の
機体の動作設定。



リモコン校正 ※基本的に使用しません



離陸時にモーターが回らない、着陸時にスロットルを最下点にした場合でもなかなかモーター停止ができない、などといった場合に、スティック校正を行います。

安全のため、上記の症状が起きた際は販売店へご相談ください。

「各種設定」の説明

RTK情報 ※FLIGHTS-AG V2にはRTK機能非搭載



更なる高精度飛行を行う場合の各種設定

- ・アカウント照会
- ・アカウント書き込み
- ・その他 機器情報

※設定方法は 別紙参照

作業データ



基本的に使用しませんが、過去飛行させた飛行ログを確認することができます。



見たい日付を選択し、確定をタップ

日付を選択

確定



見たいフライトデータ欄の「ショー」をタップ

選択

「各種設定」の説明

作業データ

0.8m/s スピード	0.31km 作業距離	3.5m レーダーの高さ	20 衛星数
45.0% スロットル	位置保持 飛行モード	0.0L/min 流速1	63.0% 水ポンプの開度
0.0L/亩 亩用量			

フライトデータを閲覧できます。

- ・飛行中のスピード
- ・作業距離
- ・レーダーの高さ
- ・衛星数
- ・スロットル
- ・GPSモード
- ・流速
- ・水ポンプの開度

...などが確認できます



上記のほか、

- ・飛行時間
- ・作業面積

などの情報や航路の確認もできます。

アカウント情報



アカウント情報の他に、

- ・総作業面積
 - ・総飛行時間
- を確認できます。

「各種設定」の説明

SIMカード情報



使用しません。

システム設定



- 設定
 - ・高級設定：**※変更不可**
 - ・音声放送：
バッテリーの電圧等 音声通知のON/OFF
※OFFでは低電圧警告音声が出ない
 - ・マップ座標系の切り替え：
ON/OFFの選択ができますが、
本機はONで使用してください。
 - ・飛行機の位置が固定：
タブレットのマップ中心に機体を固定。
 - ・放送周波数：音声通知の繰り返し周期
 - ・動画ウィンドウ：
「雲卓 (Skydroid)」でカメラ映像が確認
できます。
 - ・地図選択：
地図の種類を選択できます。
デフォルトはグーグル地図です。



- メッセージ **※更新しないで下さい**
 - ・地上局バージョン番号：
フライトアプリのVer.情報確認
 - ・4Gファームウェア：使用しません
 - ・ファームウェアバージョン：
フライトコントローラーのVer.確認
 - ・飛行制御シリーズ番号：
フライトコントローラーの製造番号
 - ・飛行制御使用時間：
フライトコントローラーの使用時間

5. その他の説明

飛行中の機体情報を表示させたいとき



タブレット画面下部の色が変わっている辺りから上に向けてスワイプします。



ポンプ開度や飛行距離、ホームポイントからの距離等を開いて表示・確認できます。

トップ画面に表示させたい項目があればON



表示させたい項目をONにした後はリスト一覧をしまう要領で画面上部から下に向けてスワイプします



通常画面の下部に表示したい(ONした)項目が追加されています

FLIGHTS-AG V2

自動飛行ミッション作成

6.自動飛行ミッション作成手順

※以下の手順を進めるにはインターネットへの接続が必要です！

①右図、アイコンをタップ



②地図ポイント決めをタップ



③名称を入力して「確定」をタップ



④画面中央にピンが出現する。
画面のマップを動かして
対象の圃場まで移動させる。

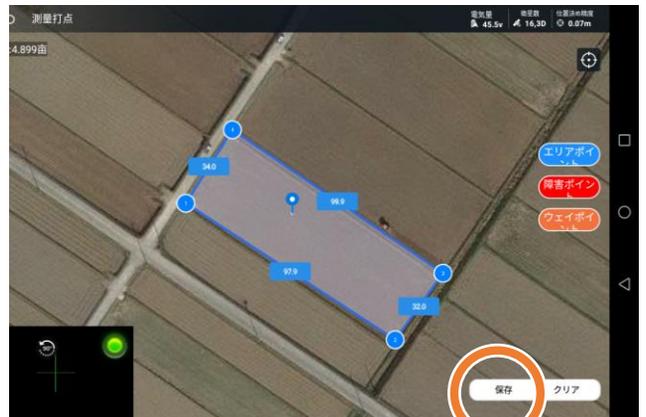
圃場の角に合わせ
都度右の「エリアポイント」を
タップする



※以下の手順を進めるにはインターネットへの接続が必要です！

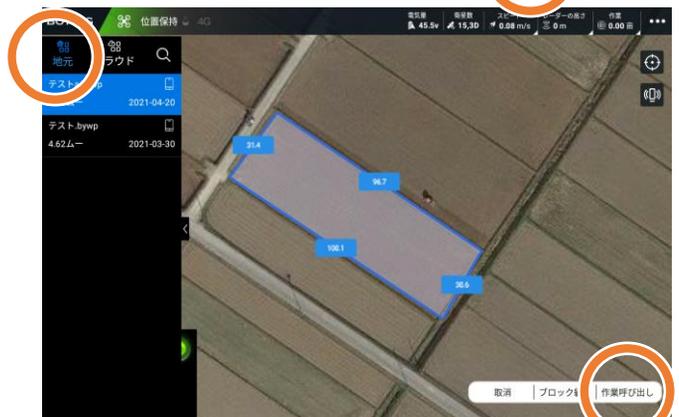
- ⑤角地点のエリアポイント指定を繰り返して、対象の圃場を囲めたら右下の「保存」をタップする

画面左側のアイコンタップ
保存されたミッションが表示



- ⑥「地元」をタップ
実行するミッションを選択

右下「作業呼び出し」タップ



- ⑦圃場マップ上に航路を表す線が表示される。右下黄色い丸を回転させて航路を決定する



- ⑧黄色い丸は時計回りに回転させると、航路も同じ方向に回ります。

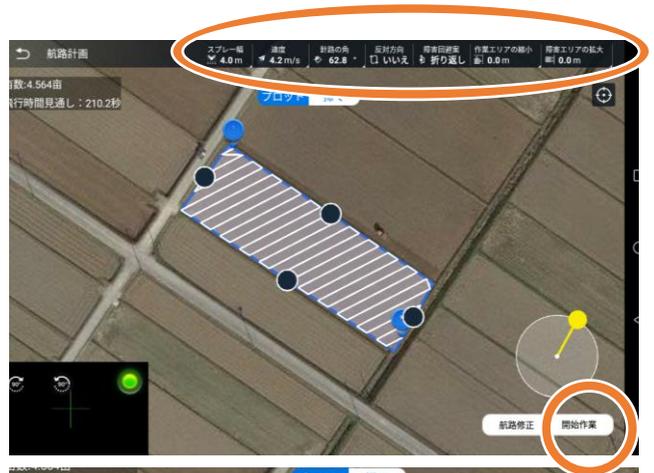


※以下の手順を進めるにはインターネットへの接続が必要です！

⑨画面上部の設定を必ず確認

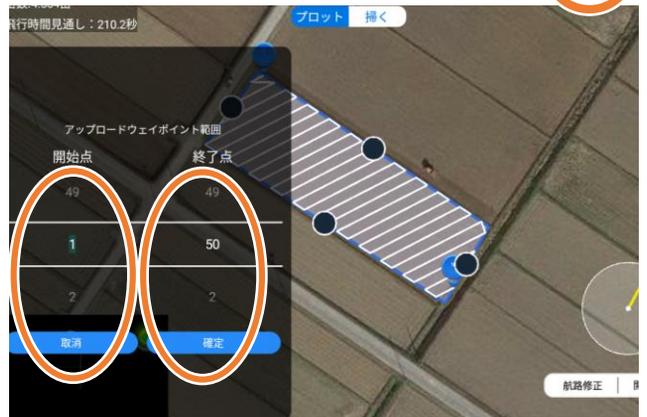
- ・スプレー幅
- ・速度
- ・作業エリアの縮小 など

確認の後、右下「開始作業」



⑩アップロードウェイポイント
範囲の開始点と終了点を決定し
「確定」をタップすると、
機体へのアップロード開始

※アップロードウェイポイントとは：
航路の位置を番号で表現しています。
選択した数字の位置から開始します



11.機体へのアップロードが完了したら、機体を離陸させる

12.ミッションスタート位置の手前に機体を移動させ、
ミッションの進行方向に機体の向きを合わせる

13.送信機の飛行モードスイッチを
「自動」に切り替えると、
自動飛行が開始します。



★自動飛行を途中で中断したいときは

送信機の飛行モードスイッチをGPSに切り替えると、機体はその場でホバリングします。

★中断した地点から再開するには

中断して任意の地点で着陸、機体を再起動した場合は再度期待を離陸させた後に飛行モードスイッチを「自動」に切り替えると中断した地点から自動飛行を再開します。