# フライトアプリ取扱説明書 **※FLiGHT-AG V3**



©Three-S Inc. All Rights Reserved

〈目次〉

~ご購入時~

1.ユーザー登録・ログイン

2.初期設定

~事前準備~

3.設定項目

~農薬散布飛行時~

4.散布作業

5.飛行前の点検箇所

6.自動航行の使い方

●安全のために●

地図を表示するには、インターネット環境が必要です。 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、送信機がオンライン状態となるようご準備ください。

**アプリやファームウェアのアップデートは行わないでください**。必要なアップデートについては株式会社スリー・ エスよりメール、または販売代理店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。



<mark>『アプリの起動』</mark> →プロポ電源を入れアプリを起動します

※インターネット環境、Wi-Fi接続については事前にご準備をお願いします

$\leftarrow$ $\underline{3}$	登録
携带電話	Eメール
携帯電話番号 +81 <b>▼①</b> 帯電話番	号を入力してください
コード 認証 <mark>_2</mark> キャプチ	ャ認証コードを取得する
パスワード パスワ <b>3</b> :を入力し	、てください ~~
<b>4</b>	登録

#### 『登録』

 ①携帯電話番号の入力します
 ②『キャプチャ認証コードを取得する』を押し①の番号に 届いた『認証コード』を入力します
 ③『パスワード』を設定します
 ④『登録』にて完了





## <mark>『ログイン』</mark>

①携帯電話番号を入力します
 (ユーザー名はログイン後に設定できます)
 ②設定した『パスワード』を入力します
 ③『ログイン』します

SS

# 2.初期設定

## 〈トップ画面〉



### 『アプリとプロポの接続』

アプリとプロポの接続方法は二通りあります どちらの方法で接続しても構いません

①『トップ画面からの接続』
 →画面左下『接続してください』
 →『H12』

#### 〈メイン画面〉





②『メイン画面からの接続』
 →トップ画面右下『作業を実行』
 →メイン画面左上『接続してください』
 →『H12』

# 2.初期設定

## 〈メイン画面〉



- メイン画面右上『・・・』
- →各種設定画面の最下段『・・・』
- →『詳細』より以下設定を行ってください

①『座標補正』:ON(チェック)

→画面/映像伝送表示 ON(チェック) →アメリカ単位 OFF →マルチ機体制御 OFF →マルチ機体標識 —

音声間隔時間	20s 🗸
リアルタイム音声	
 音声読み上げ機能	
ローカルTTS	
キャンセル	確認

# →音声間隔時間 20s →リアルタイム音声 ON →音声読み上げ機能 ON →ローカルTTS ON →確認

## 〈本体・アプリの起動〉

1.プロポの電源を入れアプリを起動します 2.**『2.初期設定』**の**『アプリとプロポの接続』**の手順で接続します 3.メイン画面へ

## < メイン画面について



# ①トップ画面へ

#### タップするとトップ画面へ戻ります ②接続・ステータスバー 簡単な機体状況や警告を表示します タップするとステータスを表示します 次ページに詳細を記載します ③RTKアイコン 使用しません ④リモコンの接続状態 プロポとの接続状態を表示します ⑤バッテリー表示(機体) 機体のバッテリ残電圧を表示します ⑥衛星の数

信号を受信している衛星の数を表示します

⑦飛行モード 飛行モードを表示します

# ⑧噴射設定

の頃初設た ポンプまたはシャッターの開度を表示します タップすると散布の設定を変更できます 次ページに詳細を記載します

#### ⑨レーダーの高さ

対地高度レーダーで取得した高度を表示します 10各種設定 タップすると各種設定を変更できます

## 11航行計画・データ 自動飛行プランを表示します

# ①GoHomeボタンタップするとGoHomeを開始できます

①モード選択(A・M・M・AB)

フライトモードスイッチに連動して、現在選択しているモードが表示されます タップすることでもモードを変更できます (14)コンパス

地図上の南北を表示します

#### ① ルートクリア

表示された飛行経路を消去します 16マップ切り替え

# マップの表示を変更できます

地図表示をプロポまたは機体を中心にします 18画像送信表示/地図表示

機体のカメラ画像を表示します タップすると大きく表示します

#### 19距離·面積·流速·高度·速度·流量

機体の情報を表示します 距離:機体のホームポイントからの距離 面積:散布した面積 流速:液剤の流速 速度:機体の飛行速度 流量:散布した累積量

# 〈メイン画面について〉 ※一部詳細

## ①接続・ステータスバー

	センサー状態	
GPS信号	正常な飛行が可能(GPS信号良好)	
コンパス	正常	
IMU	正常	
プロポ状態	プロポ正常	
バッテリー状	「熊 パッテリー正常	
気圧計状態	気圧計正常	

#### ⑧噴射モード『手動噴射』

噴射モード	手動噴射 🗸
自動ポンプ  PWM	
噴射幅	16.4
飛行速度	13.4MPH
地形追従レーダー	
レーダー高 <b>-</b> 〇 度	6.6Ft
M+ロックモード	
キャンセル	確認

#### ⑧噴射モード『自動噴射』

噴射モード	自動噴射 🛛 🗸
Mu(ムー)あたり用量	4.0
噴射幅	16.4
飛行速度 ————	13.4MPH
地形追従レーダー	
レーダー高 度	6.6Ft
M+ロックモード	
キャンセル	確認

#### ⑧噴射モード『連続噴射』

噴射モード	連動噴射 🛛 🗸
噴射開始時開閉度	0~100%
フル噴射(噴射度MAX)	0~100%
噴射幅	16.4
飛行速度 ————————————————————————————————————	13.4MPH
地形追従レーダー	
レーダー高 度	6.6Ft
M+ロックモード	
キャンセル	確認

センサー状態の確認ができます。 簡単な機体状況や警告を表示します。

#### ポンプまたはシャッターの開閉を手動で行います

#### O自動ポンプPWM

ポンプまたはシャッターの開度です。0%では散布スイッチを押しても散布されません。 〇噴射幅

薬剤の飛散幅を入力します。散布面積計算に利用されます。

#### 〇飛行速度

機体の最大飛行速度を指定します。

#### 〇地形追従レーダー

地形追従レーダーは搭載されていません。使用する場合はONにします。

#### Oレーダー高度

地形追随レーダーを使用して、入力した対地高度を維持します。

#### OM+ロックモード

ONにするとラダーが無効になり、M+に入れた時点での機首方向を維持します。

## ポンプまたはシャッターの開閉を指定の用量に合わせて自動で行います。

# 〇Mu(ムー)あたり用量 単位面積当たりに散布する施用量を指定します。 Muは中国語で「畝」と書く面積単位です。1Mu=6,667a 1ha=15Muにあたります。 〇噴射幅 薬剤の飛散幅を入力します。散布面積計算に利用されます 〇飛行速度

機体の最大飛行速度を指定します

#### 〇地形追従レーダー

地形追従レーダーは搭載されていません。使用する場合はONにします。

#### Oレーダー高度

地形追随レーダーを使用して、入力した対地高度を維持します。 **〇M+ロックモード** 

ONにするとラダーが無効になり、M+に入れた時点での機首方向を維持します。

#### ポンプまたはシャッターの開閉を速度に合わせて自動で行います

〇噴射開始時開度
 散布が開始される時点での開度を入力します。
 〇フル噴射(噴射度MAX)
 指定の速度になった時の開度を入力します。
 〇噴射幅
 薬剤の飛散幅を入力します。散布面積計算に利用されます。
 〇地形追従レーダー
 地形追従レーダーは搭載されていません。使用する場合はONにします。
 〇レーダー高度
 地形追随レーダーを使用して、入力した対地高度を維持します。
 〇M+ロックモード
 ONにするとラダーが無効になり、M+に入れた時点での機首方向を維持します。

※①~④は変更しないでください 不要な操作は事故につながる危険があります ③は必要な場合は各代理店へご連絡ください

## ①『プロポキャリブレーション』

スティックのキャリブレーションを行えます



#### ②『航路設定』

スイッチの機能割り振りです

, Junt ( ) )	1 1 1 1 1
チャンネ	2 復帰 ~
チャンネ	AB地点設定~
チャンネ	AB地点設定~
チャンネ —	<b></b>
チャンネ <b>ー</b> ーーーー	<b></b>
チャンネ ————————————————————————————————————	<b>#</b> ~
チャンネ	<b>#</b> ~

③『ジョイスティックモード』: <u>Defalt(初期設定)</u> スティックモードを切り替えられます <u>モード1、モード2への変更は各代理店へご連絡ください</u>

④『SUBS信号切り替え』: <u>SUBS(初期設定)</u> 受信機との通信形式を切り替えられます

## ⑤『フェールセーフ』

送信機の電波が断絶した際の動作を設定できます 〇 **復帰** GoHomeします 〇 **着区** その場で着陸します 〇 **ホバリング(初期設定)** 自動航行中に操作を中止しその場でホバリングします

百動航行中に保持を中止しての場でか、ウンクします 接続が回復後はフライトモードスイッチを切り替えると 操作が復帰します

〇ホバリング/着地 作業を中止しホバリングした後その場で着陸します

#### ⑥『フェールセーフ機能続行』

自動航行中に送信機の電波が断絶した際に自動航行を 続行させることができます 初期設定ではOFFになっています

⑦『保存』

入力・変更時は『保存』をして完了です

SS

赤枠・・・設定・操作必要です 青枠・・・通常時 設定・操作不要です(一部場合にトッ

青枠・・・通常時、設定・操作不要です(一部場合によっては必要)

# 3.各種設定項目

〈メイン画面-(10各種設定-パラメーター設定- センサー) パラメーター設定 × 0 0 センサ-バッテリー設定 噴射設定 パラメーター 8 IMUキャリブレーション ①『IMUキャリブレーション』 正常 操作・変更しないでください キャリブレーションをクリックしてIMUのキャリブレーションを開始してくださ い。キャリブレーションを始める前に機体が平坦な場所に設置されている事を F MUキャリブレーシ (1)②『磁気コンパスキャリブレーション』 プロポのスイッチ操作以外にも、こちらを押すことで  $\sim$ 磁気コンパスキャリブレーション 正常 磁気コンパスキャリブレーションモードに入ることがで きます クリックしてコンパスのキャリブレーションを開始してください ※キャリブレーションは通常プロポのスイッチ操作に 磁気コンパスキャリ て行ってください (2)レーション

#### 〈メイン画面-⑩各種設定-パラメーター設定- <mark>バッテリー設定</mark>〉



赤枠・・・設定・操作必要です

青枠・・・通常時、設定・操作不要です(一部場合によっては必要)

# 3.各種設定項目

<メイン画面−⑩各種設定−パラメーター設定- <mark>噴射設定</mark>>



2304-B

入力・変更時は『保存』をして完了です



#### 〈メイン画面−⑩各種設定−パラメーター設定− パラメーター〉

#### GPSモード:スピード

 ①『最大水平速度』: <u>4.16m/s (初期設定地)</u> GPSが有効に取得できている状態での機体の最大水平 速度を設定できます
 ※散布幅(噴射幅)4.16m、流速0.8L/分で最適な飛行 速度に設定されています

# ②『最大傾斜各』: <u>15°(初期設定地)</u> 機体の最大傾斜角です ※数値の変更はしないでください

#### 復帰モード

③『復帰高度』: 5m (初期設定地)
 GoHomeに入れた際、指定の高度まで上昇してから
 GoHomeします
 設定より高い高度で飛行していた場合、その高度を維持してGoHomeします

#### AB作業モード

④『噴射幅』: 4m (初期設定地) ABモードで横に移動する幅を設定できます

5『ルート速度』: <u>4.16m/s (初期設定地)</u> ABモードで飛行する速度を指定できます

#### <mark>ルート</mark>計画

⑥『ルート速度』: <u>4.16m/s (初期設定地)</u> 自動航行を行う際の飛行速度を指定できます

#### ⑦『作業達成時の動作』

自動航行による散布が終了した際の動作を指定できます 〇**復帰** GoHomeします 〇**ホバリング**(初期設定) その場でホバリングします フライトモードスイッチを切り替えると操作が復帰します

8『Uターン機能ON』: ON (初期設定) 自動航行でUターンする際の軌跡をなめらかに制御します

#### ⑨『航路モード』

ABモード、自動航行で飛行する際の機首の方向を指定できます ▽手動による機首方向制御 機首方向を手動で変更できます <u>▽自動ルート飛行(初期設定)</u> 機首の方向は自動制御されます ▽目的地に機首方向転換 機体は常に進行方向に機首を向けます

#### ⑩『復帰時機首の向いている方向』

 GoHome時に機首の方向を指定できます

 **V既定**(初期設定)

 機首方向を変更せずにGoHomeLます

 **V機首をHomeに向ける** 

 機首Homeへ向けて飛行します

 **V機首をHomeと逆方向に向ける** 

 機首をHomeと反対に向け、後ろ向きに飛行します

#### ①『保存』

入力・変更時は『保存』をして完了です

#### 赤枠・・・設定・操作必要です

青枠・・・通常時、設定・操作不要です(一部場合によっては必要)

# 3.各種設定項目

#### 〈メイン画面-⑪各種設定-追加モジュール〉



 ①追加モジュール スマートバッテリー:使用しません
 地形追従レーダー:搭載されていません
 J-RTK:搭載されていません
 障害物回避モジュール:搭載されていません
 K-BOX:搭載されていません
 打点器:サポートしておりません
 種まき設定:使用しません

#### ②詳細設定

※①②いずれの項目も操作不要です 設定内容の変更はしないでください

# 3.各種設定項目



# 4.散布作業

# 〈<mark>M⁺モード</mark>〉

## ①モード選択



#### ①『モード選択』

フライトモードスイッチに連動して、現在選択してる モードが表示されます。

散布開始地点に移動し、機首を移動方向に向けてか らフライトモードスイッチをM+に入れると、噴射モード 設定ウィンドウが表示され機種方向がロックされます。

機種方向のロックは設定ウィンドウ内で解除できます。



②『噴射モード設定』

下記モード選択と設定をします

#### ②噴射モード設定※

#### 〇自動噴射 〇手動噴射 〇連動噴射

## ※詳細は『3.各種設定項目』→『⑧噴射設定』 をご参照ください

#### ③飛行操作



#### ③飛行操作

機体を移動させると、設定に従って散布されます

#### 左移動 | 右移動

タップすると機体が散布幅分だけ左または右へ 移動します

# 4.散布作業

# 〈<mark>ABモード</mark>〉

#### ①飛行操作とモード選択



①『飛行操作とモード選択』 送信機のフライトモードスイッチを自動に入れ る前に、AB地点が消去されていることを確認 します

送信機のAB点スイッチを素早く複数回往復することでAB地点を消去できます

送信機のフライトモードスイッチを自動に入れ ると、AB地点が保存できるようになります



#### ②『A地点保存』

a:機体をA地点とする場所まで飛行させます

b:送信機のAB点スイッチをAに入れ、A地点を 登録します

(画面左上の『A』を押すことでも登録できます。)

③『噴射モード設定』 下記モード選択と設定をします

- 〇自動噴射〇手動噴射
- 〇連動噴射

※詳細は『3.各種設定項目』→『⑧噴射設定』 をご参照ください

#### ②A地点保存



③噴射モード設定※

※ABモードの画像は下記URLより参照しています https://support.jiyiuav.com/docs/sk12325/sk12325-1ct0uuphpqbof

# 4.散布作業

# 〈<mark>ABモード</mark>〉

#### ④B地点保存と進行方向設定



#### ④『B地点保存と進行方向設定』 『B地点保存』

- a:機体をB地点とする場所まで飛行させます
- b:AB点スイッチをBに入れ、B地点を登録します 画面左上の『B』を押すことでも登録できます

#### 『進行方向の設定と散布開始』

ロールスティックを左右どちらかに1秒以上 入れると、倒した方向に自動散布がスタートします

#### ※画面上で操作する場合※

- c:画面右下の『方向』を押すことで進行方向を 選択します
- d:画面右下の『ジョブを実行』を押すと ポップアップが出るので各状態の確認をして からスライドバーを右へスライドして散布を 開始します

#### ⑤『自動散布の一時停止と再開』

- ・送信機のフライトモードスイッチを変更する
- ・送信機のロールスティックを入力する

いずれかの操作で自動散布を停止できます フライトモードスイッチを再び自動に入れると停止場所まで 自動的に移動し自動散布を再開します

#### ※画面上から操作する場合※

- a:自動散布実行中に画面右下の『一時停止』 を押すと機体はホバリングし停止地点が記録 されます
- b:画面右下の『続行』を押すと記録した停止 場所まで自動的に移動し自動散布を再開 します



## ⑤自動散布の一時停止と再開



※ABモードの画像は下記URLより参照しています https://support.jivjuav.com/docs/sk12325/sk12325-1ct0uuphpqbof

# 5.飛行前の点検箇所

# 機体を飛行させる前には各設定を確認しましょう



#### ①接続・ステータスバー

センサー状態の確認ができます 簡単な機体状況や警告を表示します

センサー状態	
正常な飛行が可能(GPS信号良好)	GPS信号
正常	コンパス
正常	IMU
プロポ正常	プロポ状態
バッテリー正常	バッテリー状態
気圧計正常	気圧計状態

#### ②GPS補足数(衛星の数)

信号を受信している衛星の数を表示します

#### ③噴射設定

詳細は『3.各種設定項目』→『⑧噴射設定』 をご参照ください

#### ④パラメーター設定全般

詳細は『3.各種設定項目』→『⑩各種設定』 をご参照ください

※特に『バッテリー設定』は必ずご確認下さい



# S S

# 6.自動航行の使い方

# 〈<mark>飛行計画の作成</mark>〉

## ①飛行計画作成画面



## ②飛行計画作成(※マップ選択の場合)



#### ①『飛行計画作成画面』

a:トップ画面から『区画計画』へ

- b:画面右下の『区画追加』
- c:『選択方法』を選択します

#### O手持ちGPS(RTK)打点器

サポートしていません

#### OドローンGPS

アプリを機体に接続した後、現場で機体を使用してプロットを 取ります

#### **Oマップ選択**

アプリのマップを使用して、地図上で作業範囲 を囲みます 実際の圃場の外周に対して誤差が出やすくなります

#### O3Dルート計画

サポートしていません

#### d:計画名等を設定入力します

#### ②『飛行計画作成』 ※撮作確認のため『マップ選択

※操作確認のため『マップ選択』の場合にて記載



a:画面上のマーカーを適当な位置に合わせます
 b:画面右の『境界点』を押し a を記録します
 c:a・bを繰り返し作業範囲を囲みます(3点以上)
 b:境界点は選択すると移動や消去ができます
 e:画面右下の『保存』を押します



# 〈<mark>飛行計画の編集</mark>〉

## ①飛行計画の編集画面へ





#### ①『飛行計画の編集画面へ』

- a:トップ画面から『区画計画』へ(飛行計画作成と同様)
- c:編集したい計画を選択します
- →画面に作成したデータが反映されます
- d:編集したい内容を選択します

Oキャンセル

作業をキャンセルします 〇区画編集 作成した区画の編集ができます 〇区画分割 作成した区画の分割ができます 〇区画を公開する 区画を共有する多ため公開することができます

共有パスワードを設定してください		
区画共有のためのパスワードを設定してください。設定後、区画 は共有区画リストに表示されるようになります		
共有のパスワードを入力してください 🍾		
キャンセル	確認	

# 〇タスク共有

タスクを他のユーザーと共有するとができます

ダスク共有		
1.0Kをクリックした後、このタスクは現在実行中のタスクリストから 確認することができます 2.もしこの区面を整定者あものとして割り当てる場合、その第三者の アカウント名を下に入力してください		
田んぽ1		
アカウント名を入力してください(自身の姓名を入力する	ļ	
作物の種類		
米/水稻 ~		
ルートの種類	-	
区画 ~		
キャンセル 確認		

# 〈<mark>飛行計画の編集</mark>〉

②区画編集



②『区画編集』

- a:①飛行計画の編集画面から『区画編集』へ
- b:P②『飛行計画の作成』と参照
  - c: 多角形・円形を選択し任意の位置に設定します

障害物	7追加	
多角形障害物地点	<ul><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li><li>・</li></ul>	
キャンセル		

d:この区画を一時的な飛行禁止区画に設定します

飛行禁止区域の設定		
この区域を一時的な飛行禁止区域として設定し ますか		
キャンセル	確認	

e:作業区域・障害物区域を選んで消去できます



#### ③『障害物地点·円形』

障害物の設定ができます。

- a:②区画編集の編集画面から 『障害物地点』→『円形の障害物地点』
- b:円形範囲の中心にマーカーを合わせます
- c:画面右の<mark>『打点』</mark>を押すと設定されます
- d:cの中心点を選択すると
  - 半径の設定・位置の移動・消去 ができます



#### ③障害物地点•円形



# 〈<mark>飛行計画の編集</mark>〉

## ④障害物地点·多角形







## ④『障害物地点・多角形』

障害物の設定ができます。

- a:②区画編集の編集画面から
- 『障害物地点』→『多角形の障害物地点』
- b:画面上のマーカーを適当な位置に合わせます
- c:画面右の『打点』を押すと設定されます
- d:b•c の送り返し障害物の範囲を囲い 画面右の『確認』を押すと範囲が決定します
- e:障害物範囲の各基点は選択すると移動や 消去ができます

# 〈<mark>飛行計画の編集</mark>〉

## ⑤区画分割



#### ⑤『区画分割』

- a:①飛行計画の編集画面から『区画分割』へ
- b:画面上のマーカーを適当な位置に合わせます
- c:画面右の<mark>『打点』</mark>を押すと設定されます
- d:b•c の送り返し境界線を決めます
- e:画面右の<mark>『分割』</mark>を押します
- f:画面右下の『OK』を押します
- g:分割した範囲に対して タスク共有をします

\$Z.	7共有
1.0Kをクリックした後、このタス 確認することができます 2.もしこの区画を第三者のものとし アカウント名を下に入力してくだ;	クは現在実行中のタスクリストから して割り当てる場合、その第三者の さい
田んぽ1	
アカウント名を入力してくだ	さい(自身の姓名を入力する:
作物の種類	
米/水稲	~
ルートの種類	
区画	~
キャンセル	確認

# 〈<mark>飛行計画の実行</mark>〉

## ①飛行計画実行画面

b

9







#### ①『飛行計画実行画面』

a:トップ画面から『作業を実行』へ(飛行計画作成と同様) b:画面左上の ⑦ →『タスクデータ』→『待機中』

c:実行したい計画を選択します

→<u>画面に選択した計画が反映されます</u>

d:操作項目

 〇キャンセル 作業をキャンセルします
 〇補助地点
 作業を中断した際に再開地点に戻る場合に使います
 〇ルート調節
 飛行方向を調整できます。
 〇作業を実行します

- e: [S] (スタート) 地点の位置を調整できます
- f: 計画範囲内の —— は飛行ルートです

# 〈<mark>飛行計画の実行</mark>〉

## ②ルート調節



#### ②『ルート調節』

a:『作業間隔』 ------ 作業ルートの間隔を『+』『ー』で 調整します 機体の散布幅に合わせて設定してください

#### b: 『Indentation (ルート短縮)』

作業範囲とルート全体の境界に距離を設定します マップ上の辺を直接選択するか画面右で操作 をします 『+』『ー』で距離の設定 『すべてを選択』にチェックを入れると境界全体が 対象になります

#### c:『障害物地点間の余白距離』

設定した障害物範囲周辺の余白の距離を 『+』『ー』で設定します

#### d:『ルートの種類』

障害物の回避方法(ルート)を選択します 『ルート逆方向』は画像右の通りです

『境界線上』 『折り返し』

![](_page_23_Picture_14.jpeg)

#### c:『ルート微調整』 作業範囲の位置を微調整できます

## 〈<mark>飛行計画の実行</mark>〉

#### ③作業を実行

![](_page_24_Picture_4.jpeg)

③『作業を実行』

a:画面右下の『作業を実行』を押す

噴射モードの設定をし『確認』を押す ※詳細は『3.各種設定項目』→『⑧噴射設定』 をご参照ください

Spray Type	Spray Manual
Auto Pwm	
Flying	4.0m/s
Radar	
Radar Alt 🛛 🗕	3.8m
ст	
Cancel	Confirm

#### 計画がアップロードされます

![](_page_24_Picture_10.jpeg)

#### アップロード完了後、ポップアップが出るので各状態の 確認をしてからスライドバーを右へスライドすると作業が 開始されます

GPS Signal	RTK signal good
Compass	normal
IMU	normal
Take-off Alt	2.5m –   +