



# T25マニュアル (飛行前)

イノチオプラントケア株式会社

## 1.機体を展開する

畳まれているアームを全て展開し、根本のアームロックを閉め、プロペラを広げる。

※プロペラを畳んだ状態でモーターを回転させると遠心力でモーターが振動し、故障の原因となる。



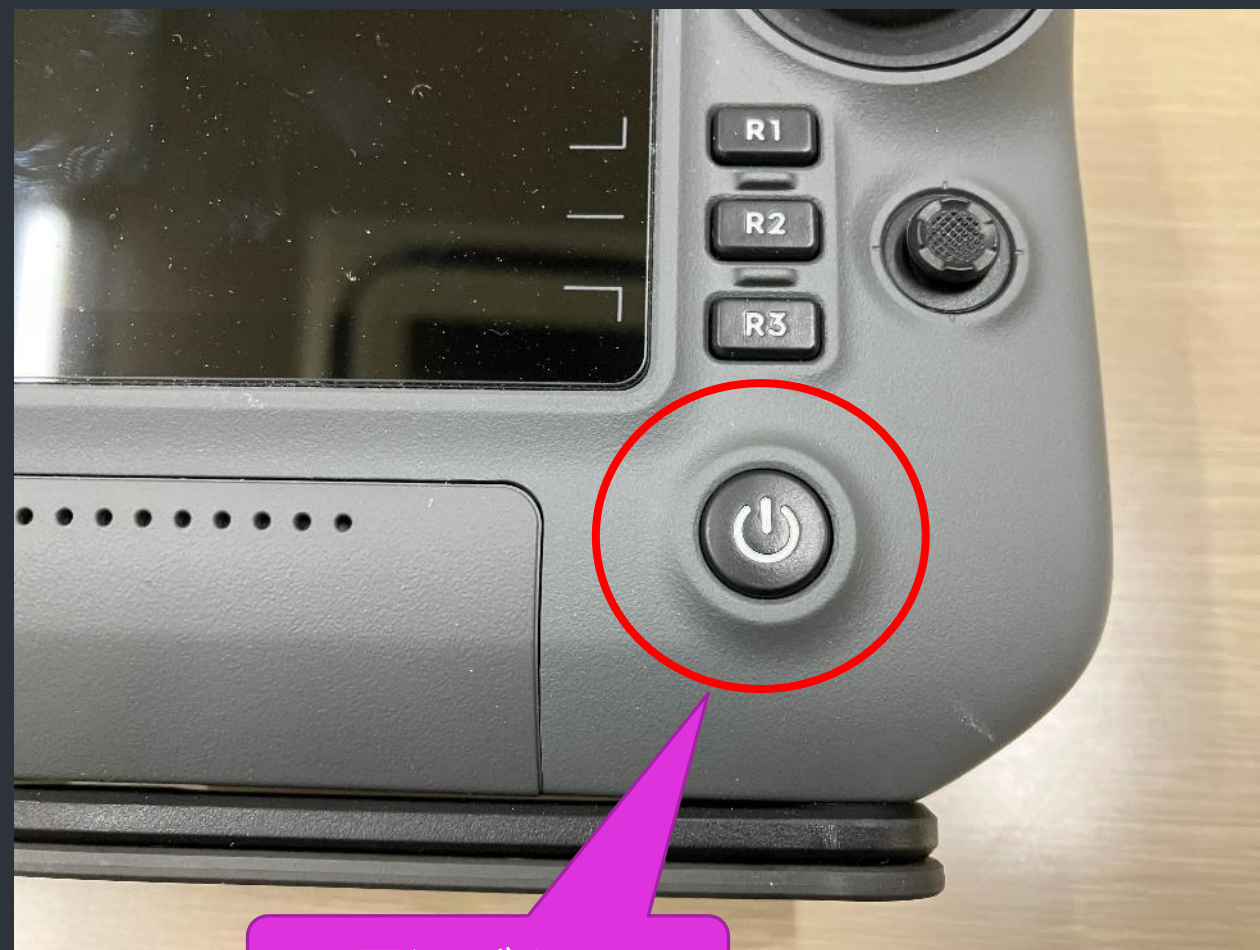
アームロック

## 2.送信機の準備をする

右図の電源ボタンを短押し→長押しして起動する。  
(電源を切る場合も同様)

起動に成功すると振動する。

しばらく操作せずにいると、省電力のため画面がブラックアウトする。再表示させるには電源ボタンを短押しする。



電源ボタン



## 2.送信機の準備をする

2本のアンテナを  
持ち上げ平行にし、  
操作中にアンテナ  
の面が機体に向く  
角度に調節する。



## 2.送信機の準備をする

左上の飛行モードスイッチは  
「N」に合わせる  
(デフォルトは衛星測位モード)



S:姿勢モード  
F,N:衛星測位モード

### 3.機体の電源を入れる

コネクタ部分に汚れや水濡れがないことを確認し、バッテリーを挿す。「カチッ」と音がするまでしっかり挿し込む。

バッテリーの電源ボタンを送信機と同様に短押し→長押しする。  
起動に成功すると起動音が鳴る。

送信機のステータスLEDが赤から緑に変われば接続成功。



電源ボタン(T25)

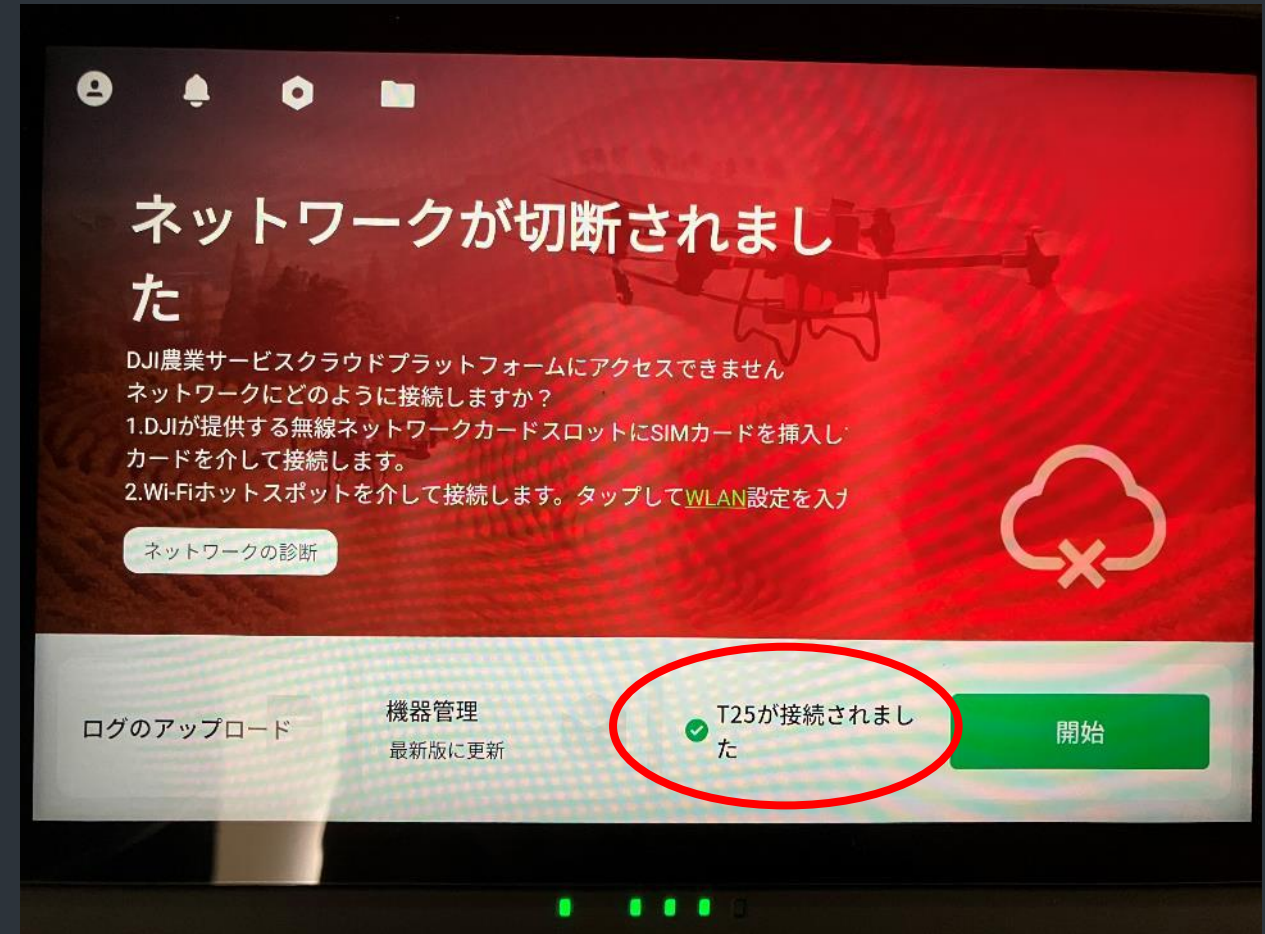


ステータスLED



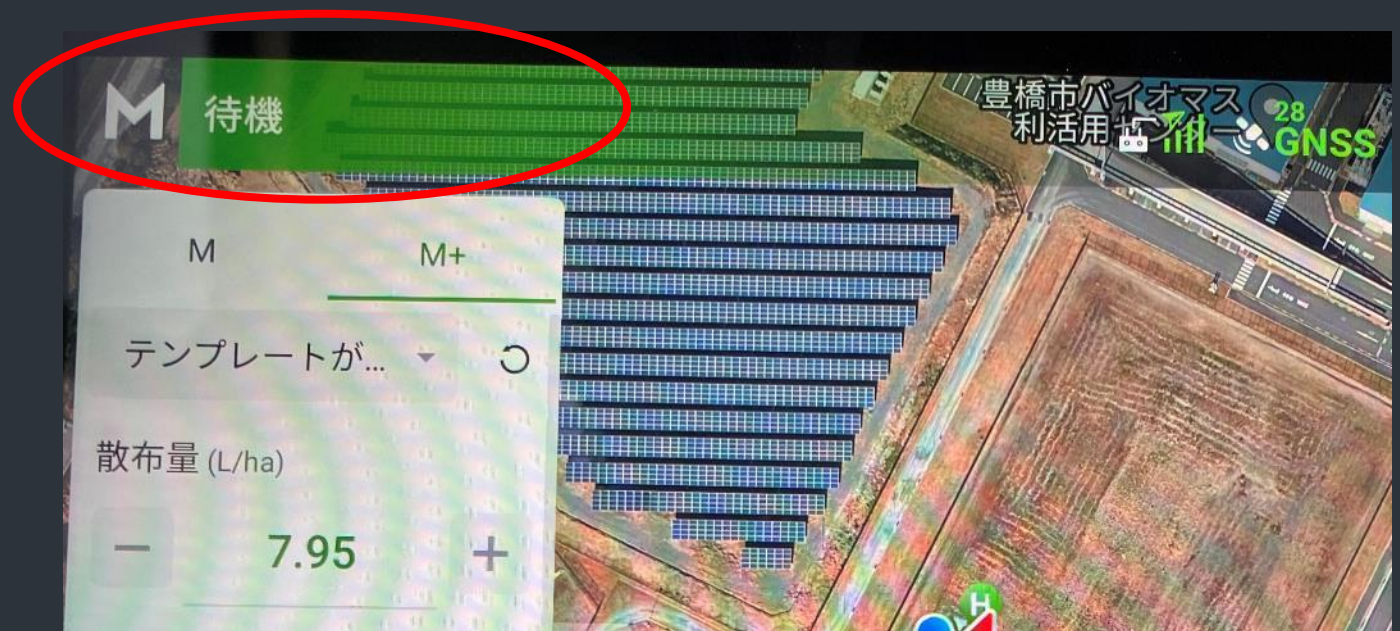
## 4.機体の状態を確認する

「T25が接続されました」と表示されていることを確認し、右下の「開始」をタップして操作画面に移行する。



## 4.機体の状態を確認する

しばらく待機していると、GPSを自動で取得し  
ディスプレイ上部のステータスバーが緑色になり  
「待機」と表示される。



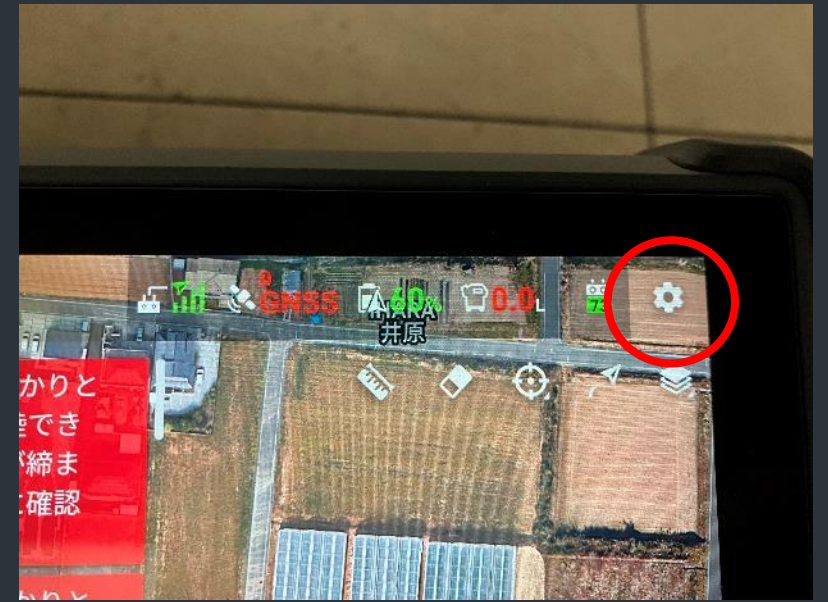


## 5.コンパスチェック・校正

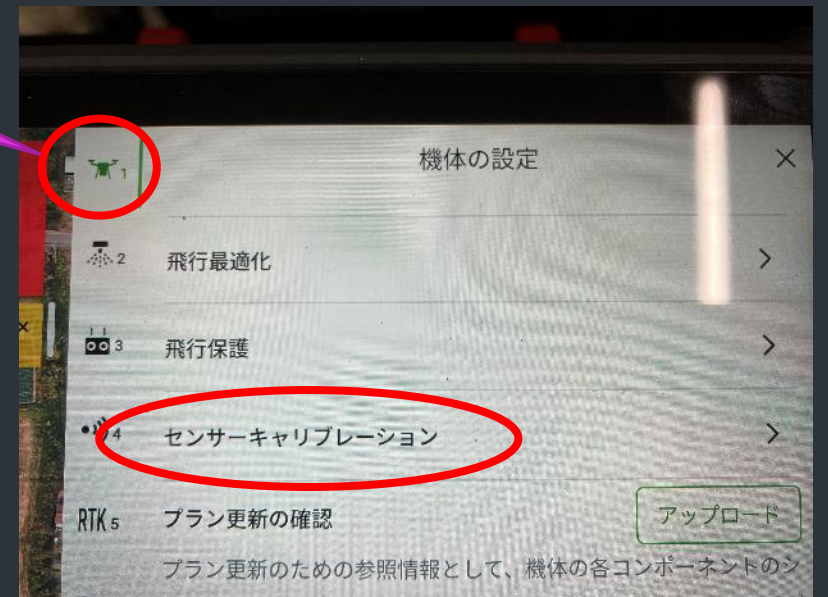
ディスプレイ右上の歯車  
アイコンをタップ



「機体の設定」内の  
「センサーキャリブレーション」  
をタップ



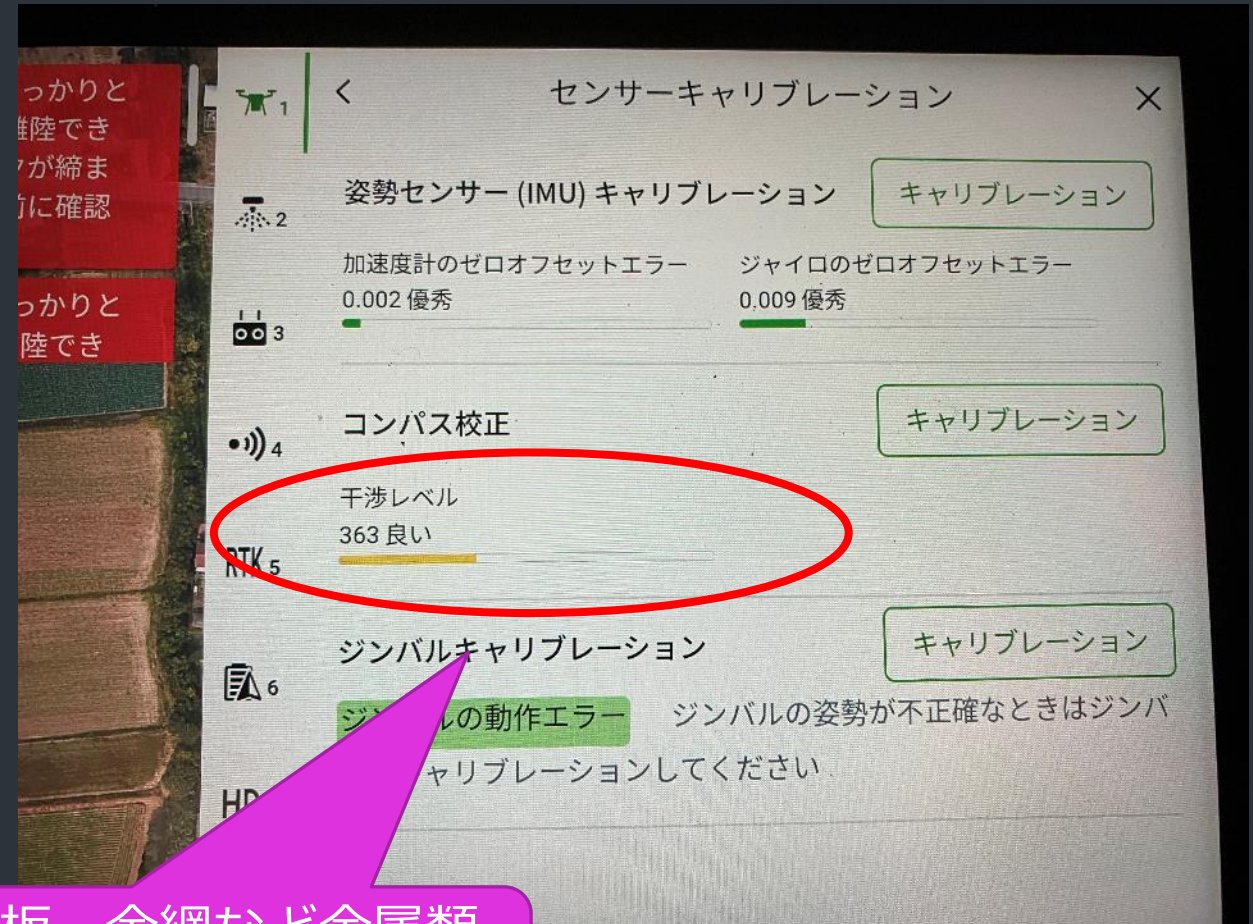
機体の設定



## 5.コンパスチェック・校正

「干渉レベル」の数値を確認する。  
数値が小さくバーが緑なら良好。

バーの色が黄色や赤の場合は機体の場所を移動して再確認する。  
改善しなければ「キャリブレーション」をタップし、画面の指示に従ってコンパス校正を行う。



マンホール、鉄板、金網など金属類  
の近くで大きくなりやすい

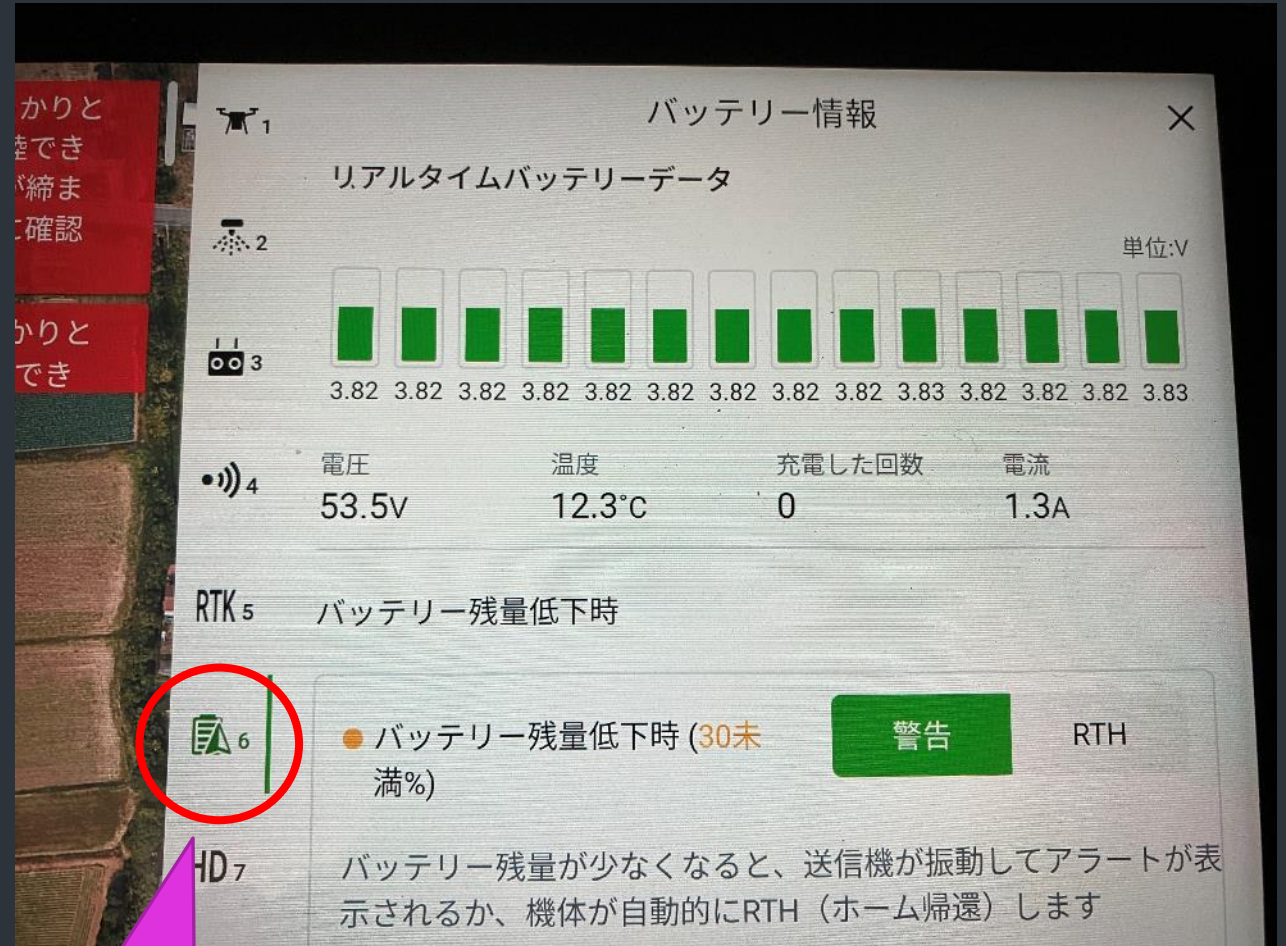


## 6. バッテリーの確認

「バッテリー情報」をタップ。

14個のセルが表示されるので、電圧の数値の差を確認する。差が見られなければOK。

異常がある場合は再充電、改善しなければそのバッテリーの使用を控える。



バッテリー情報



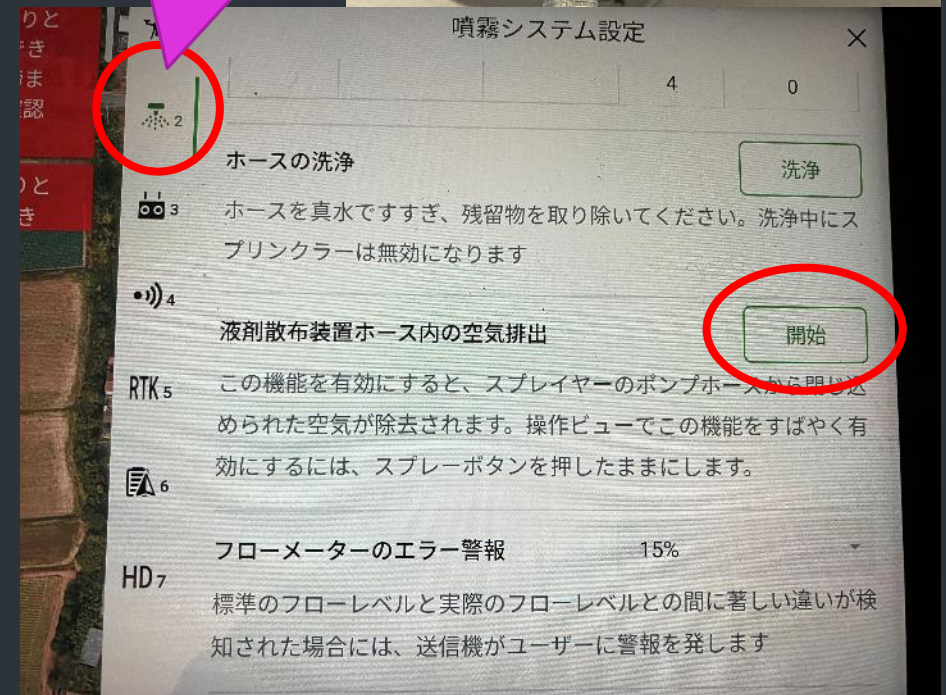
## 7.ポンプのエア抜き

液剤をタンクに投入し、送信機左上の散布ボタンを長押しするか、歯車→「噴霧システム設定」→「液剤散布装置ホース内の空気排出」の「開始」をタップして実行。

数回行い、全てのノズルから液剤が吐出されたら完了。

散布ボタン

噴霧システム設定



## 8. 飛行前最終確認

機体のアームロックが  
すべて閉まっているか  
再確認する。

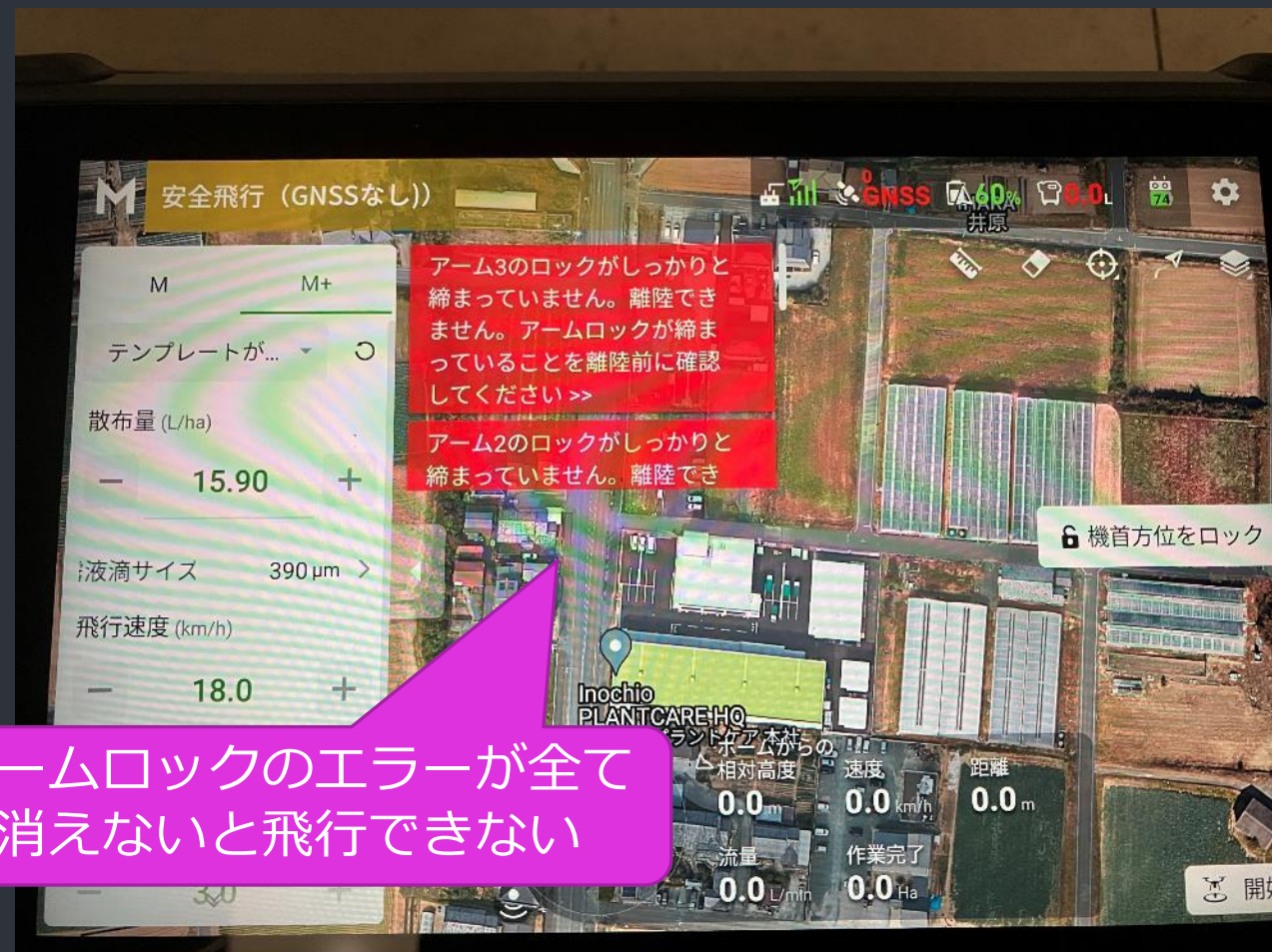




## 8. 飛行前最終確認

アームロックが閉まってい  
ない場合、「アームnの  
ロックがしっかりと締まっ  
ていません。」  
とエラーが表示される。

アームロックのエラーが全て  
消えないと飛行できない

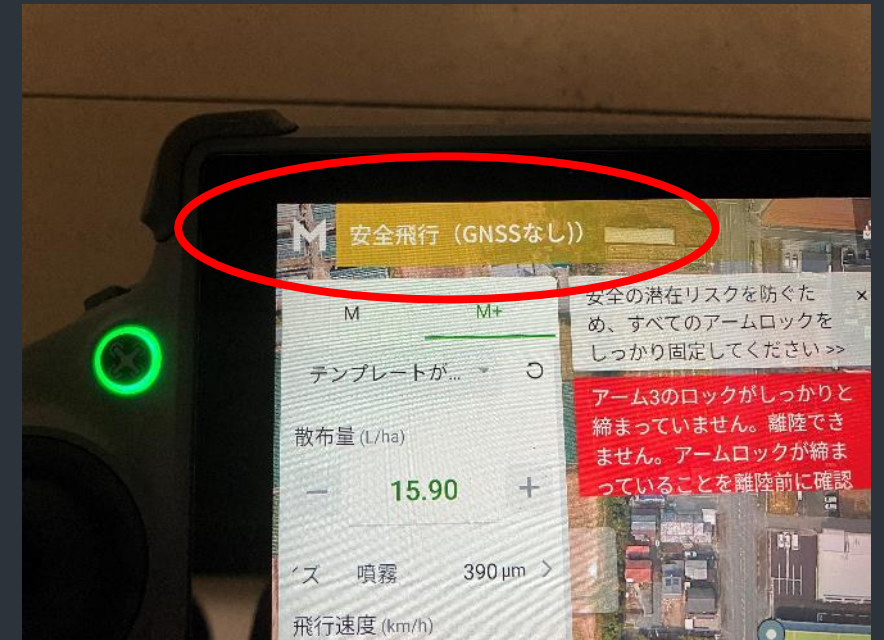




## 8. 飛行前最終確認

ステータスバーをタップすると、  
機器の状態を確認できる。

各システムに異常がないか  
チェックする。異常がある場合、  
黄色や赤で表示され、タップす  
ると詳細を確認できる。



タップして詳細を確認

## 8.飛行前最終確認

▶最後に、近くに人や車が近づいてきていないか、真上に低い電線がないかなど周りの状況を確認し、安全を確保してから飛行を開始する。

▶必ず機体の後ろに立って操縦する。

対面になっていると前後左右の操作が反転するため、操作を誤り重大な事故を引き起こす原因となる。

