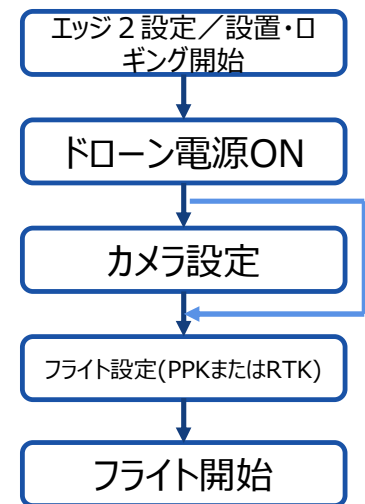


Matrice 4Eの使い方

事前準備・概要



カメラ初期設定確認

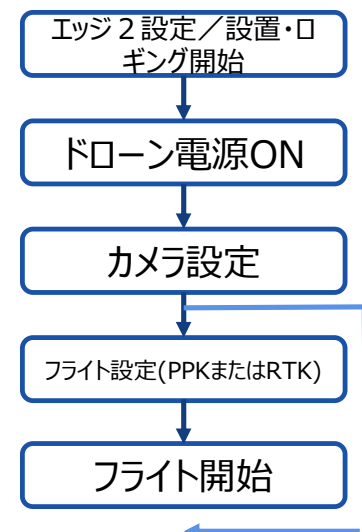


カメラ初期設定確認



Matrice 4Eの使い方

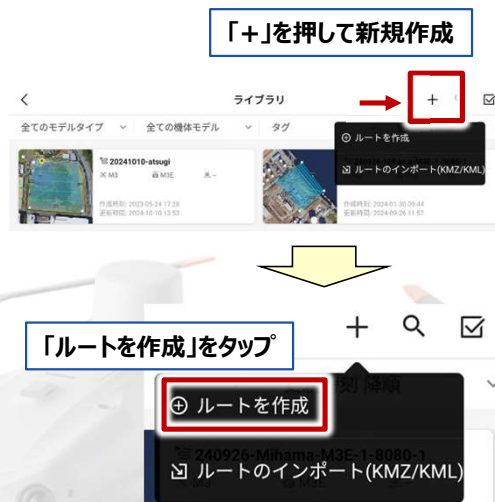
事前準備・概要



フライトプラン作成



新規ルート作成



「エアリアルルート」をタップ



エリア設定



Matrice 4Eの使い方

フライト設定



最初にフライトプラン名を記載する
※SDカード内の写真フォルダ名に使われるため、Win/Mac禁則文字はNG



高精度を求める場合はGSD=1.00cm/pixを推奨
施工進捗など一般的な計測では1cm~2cmを目安に設定して下さい

(Tips)
高低差がある現場では高度モードをAGLに設定しDSM地形フォローを利用されることを推奨します。(後述)



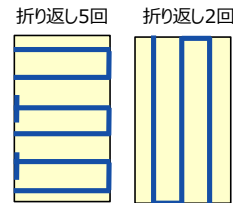
高度はGSDから自動計算される

高精度化のため、必ず「ON」

離陸後にスタートポイントまで移動する高度
ルート上障害物を考慮して適切に設定
障害物が無ければルート高度と同じ値を設定

高精度化のため、12m/s未満で設定

コース角度はフライトエリアに適応して自動設定される。飛行時間短縮には折り返しが少ない方がよい。



「詳細設定」をタップし、ラップ率の設定へ

フライト設定

高精度を求める場合は80を推奨
一般計測では60~70程度



80以上を推奨

等距離撮影を推奨



フライト開始



「飛行ミッションをアップロード」をタップしてフライト開始

Matrice 4Eの使い方(DSM地形追従飛行)

高度モードの変更

高度モード

① タップしてメニューを表示

② AGLに切り替える

③ DSMファイルを選択する

④ 「インターネットからのダウンロード」を選択する

ダウンロードを待つ

⑤ 所望のGSDに合わせて地形フォロー高度を設定する

DSMファイル情報が反映され自動的にフライト高度が設定される。

高度モード

AGL

リアルタイムフォロー

DSMファイル 再選択 >

地形フォロー高度 (25~1500m)

-100 -10 -1 37.2 +1 +10 +100

DSMファイル

ローカルファイルのインポート

インターネットからのダウンロード

地形データのダウンロード中: 20% 推定残り 00:00:03 時間

0.6 MB/s 0 MB / 2 MB

スマート傾斜 (Smart Oblique)

ローカルマッピング

高度モード

AGL

リアルタイムフォロー

DSMファイル 再選択 >

250613130755_AsterGdemV3_7

地形フォロー高度 (25~1500m)

-100 -10 -1 37.2 +1 +10 +100

高度の最適化

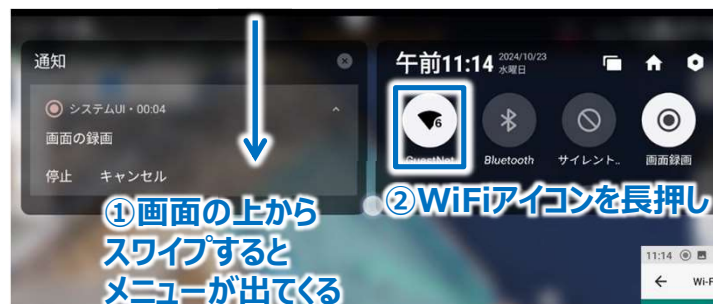
Matrice 4Eの使い方(その他Tips)

フライト設定の変更



WiFi設定

Edgebox2経由でネットに接続する方法



WiFi設定メニューにて
SSID/パスワードを設定

SSID: Edge2のシリアルナンバー
PW: edge2-ap



キャリブレーション



「センサーの状態」をタップ

IMUの状態を確認し、
「優秀」以外の状態時には
「IMUをキャリブレート」をタップ

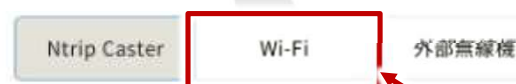
コンパスの状態を確認し、
「優秀」以外の状態時には
「コンパスをキャリブレート」をタップ

Matrice 4Eの使い方(その他Tips)

RTKフライト設定 (オプション) PPKでの計測を実施する場合は設定の必要はありません



ドローンをEdgeのWIFI
経由でRTK飛行させる場
合はエッジ固定局はWIFI
配信します



Edge2を固定局として使用
Wifi接続時の設定例

② カスタムネットワークRTK情報に以下の
設定情報を入力します。

名称: 任意名称

Ntripアドレス: scedge.local

ポート: 2101

アカウント: 任意名称

パスワード: 任意 (指定なし)

マウントポイント: RTCM3_2_MSM7



Edge2を固定局として使用
Ntripサーバー接続時の設定例

ドローンをEdge2のNtrip
配信経由でRTK飛行させ
る場合はエッジ固定局は
Ntrip配信します



アカウント: Edge2の
シリアルナンバー
パスワード: SC21 ※大文字