

<u> </u>	
機体	
100.744   離陸重量 (プロペラ装着時)	バッテリーなし: 5020 ± 20 g
	パッテリーなし: 5020 ± 20 g パッテリーあり: 9740 ± 40 g 実際の製品重量は、製造パッチの素材が違いや外的要因により、異なる場合があります。
最大離陸重量	15.8 kg
サイズ	展開した状態: 980 × 760 × 480 mm (長さ×幅×高さ) (ランディングギア付き) 折りたたんだ状態: 490 × 490 × 480 mm (長さ×幅×高さ) (ランディングギアとジンバル付き プロペラを除る表サイズ。 機体ケースサイズ: 779 × 363 × 528 mm (長さ×幅×高さ)
最大ペイロード重量	
最大上昇速度	ONG WY THIS 、海域 FORT ファンアルシュネック てぬたされます。向皮がエルッと、・・・ロー・日本の名 少します。詳細については、公式ユーザーマニュアルを参照してください。 10 m/s
最大下降速度	8 m/s
最大水平速度 海抜 ()m、無風)	25 m/s
運用限界高度 最大飛行時間(無風)	7000 m 59 分
	59 分 機体が再後 0 m の無風環境で前方に定達 10 m/s で飛行し、H30T 総重量 10,670 点のみを搭載し、バッデリー残 が 100% から 0% になるまで創定。このデータはあくまで参考用です。環境、使用方法、ファームウェアのバージョンに り、実際の使用では異なる場合があります。
最大ホバリング時間(無風)	53 分 機体が複数 0 m の無風環境でホバリングし、H30T 総重量 10,670 g のみを搭載し、バッテリー発量が 100% から C になるまで測定。このデータはあくまで参考用です。実際の飛行時間は、フライトモード、アクセサリー、環境により、異だります。
最大飛行距離(無風)	49 Km 機体が海抜 0 m の無風環境で前方に定達 17 m/s で飛行し、外部ペイロードなして、パッテリー残量が 100% から 0 になるまで測定、環境、使用方法、ファームウェアのバージョンにより、実際の使用では異なる場合があります。
最大耐風速度	12 m/s 離着陸時の最大風圧抵抗を示します。
動作環境温度 全球測位衛星システム (GNSS)	-20°~ 50°C (太陽放射なし)
	GPS + Galilleo + BeiDou + GLONASS * ・ GLONASSは、RTK モジュールが有効になっている場合にのみサポートされます。 標準の空中 ADS-B in 受信機とデュアルアンテナを装備し、最大 20 km までの受傷をサポート。
RTK GNSS 精度	RTK Fix : 1 cm + 1 ppm (水平)、1.5 cm + 1 ppm (垂直)
空中 ADS-B In	標準の空中 ADS-B In 受信機とデュアルアンテナを装備し、最大 20 km までの受信をサポート。
内部ストレージ	なし
ポート	USB-C デバッグボート× 1:USB 2.0 E-Port V2 × 4:Kローンの下部に、120W のシングルボート電源 セルラードングル 2 のインターフェース × 2:ドローンの腹部
<u></u>	セルラードングル 2 のインターフェース × 2 : ドローンの腹部 機体に内蔵
ヒーコン 保護等級	
	P55 IP 保護等級は他久的なものではなく、軽年劣化または損耗により、時間とともに効果が減衰することがあります。
ジンバル	
シングルジンバルコネクタの最 大ペイロード	1400 g ベイロードが 950 g を超えると、ジンバルダンバーの寿命が 1000 時間から 400 時間に減少します。
デュアルジンバルコネクタの最 大ペイロード	950 g
サードジンバルコネクタの最大 ペイロード	クイックリリースボートで 3 kg、スクリューロック固定で 6 kg
検知	
検知タイプ	全方位デュアルビジョンシステム ワルカラーフィッシュアイ視覚センサーによる周囲視野! 水平回転 LIDAR、上部 LIDAR および下向き 3D 赤外線距離センサー ら 方向ミリ波レーダー
前方	測定範囲: 0.4~21 m 検知配囲: 0.4~200 m 複對角 (FOV): 90" (水平方向)、90" (重直方向)
後方	測定範囲: 0.4 ~ 21 m 検知範囲: 0.4 ~ 200 m
側方	視野角 [FOV]: 90°(水平方向、90°(重直方向) 測定範囲: 0.6~21 m 検知範囲: 0.5~200 m 視野角 [FOV]: 90°(水平方向、90°(重直方向)
下方	現野角(FOV): 90° (水平万向)、90° 無直万向) 測定範囲: 0.5~19 m 前方と後方の FOV はそれぞれ 160°、左右はそれぞれ 105°です。
動作環境	前方と後方の FOV はそれぞれ 160°、左右はそれぞれ 105°です。 前方、後方、左方、右方、上方: 表面にきめの細かいテクスチャー、十分な光があること。
	下方:
	えていること 壁、木、人など)。 *十分な照度条件とは、夜間の街灯かりのシーンにおける照度を下回らない照度を意味します。
回転式 LiDAR	標準測定範囲: 0.5~100 m @ 100,000 lux、10% 反射率ターゲット 電力線の測定範囲: 35 m @ 30 @ 10,000 lux で、相対的な本体の傾斜角度が左右に 30°の 21.6 mm 鋼芯ア.
	→ 1.5mm 採費角 [FOV]: 360°   水平方向 、58°   垂直方向  ボイント頻度: 520,000 ボイントグ秒 レーザー波長: 905 nm 目の安全等級: クラス 1 (IEC60825-1:2014)、目の安全
上部 LiDAR(3D ToF)	日の安全等級: - クラス 1 (IEC60825-1:2014)、目の安全 専開 0.5 ~ 25m   反射率 1.0% 超
下方 3D 赤外線センサー	夜間 0.5~25m 反射率 10% 超) 上下のFOV はそれぞれ60° 左右はそれぞれ60°です。 測定範囲: 0.3~8m 反射率 10% 超
ミリ波レーダー	測定範囲:0,3 ~ 8m 反射率 10% 超 前方と後方のFOV はそれぞれ 60°、左右はそれぞれ 60°です。 電力線の測定範囲:
	第2/18などのために 12.5 mm スチールコアのアルミ撚線ワイヤーで 36 m 21.6 mm スチールコアのアルミ撚線ワイヤーで 50 m FOV: ± 4.5 k平方向および垂直方向 ミリ波レーダー機能は、一部の周・地域では明音できません。
FDV + V =	マノルマーノ 物形は、 かいおく やなくはもがたしてみなが
FPV カメラ 解像度	1080p
視野角(FOV)	DFOV (対角視野): 150° 水平視野角 (HFOV): 139.6° 垂直視野角 (VFOV): 95.3°
映像伝送	
映像伝送システム	DJI O4 Enterprise Enhanced 映像伝送システム
ライブビュー品質	送信機: 3 チャンネル 1080p / 30fps
最大伝送距離 障害物、電波干 渉のない場合)	40 km (FCC) 20 km (CE/SRRC/MIC (日本)) 電表干渉がなく、胸裏物のない環境に創定。上記のデータは、各基準下での機能のないド連飛行で最も違い通信範囲を ないました。

空中 ADS-B In	標準の空中 ADS-B In 受信機とデュアルアンテナを装備し、最大 20 km までの受信をサポート。	入力	100 ~ 240 V (AC)、50 ~
		出力	USB-C: TB100 パッテリーインターフ 100 ~ 110 V:約1185W 110 ~ 180 V:約1474W 180 ~ 240 V:約2184W
内部ストレージ	なし こうしゅう こう こうしゅう こうしゅう こうしゅう こうしゅう こうしゅう こうしゅう こう こうしゅう こうしゅう こうしゅう こうしゅう こう こうしゅう こう		18100 ハッテリー1 ンターフ 100~110 V:約 1185W
ポート	USB-C デバッグホート× 1: USB 2.0 F. Port V2 × 4: ドローンの下部に、120W のシングルギート電流		110~180 V:約1474W
	USB-C デパッグホート× 1: USB 2.0 E-Port V2 × 4: ドローンの下部に、120W のシングルホート電源 セルラードングル 2 のインターフェース × 2: ドローンの腹部		180 ~ 240 V:約 2184W
ビーコン	機体に内蔵		WB37 バッテリーインターフ
保護等級	IP55		100~240 V:約52W
	IP 保護等級は恒久的なものではなく、経年劣化または損耗により、時間とともに効果が減衰することがあります。		USB-C: 5.0 V 3.0 A. 9.0 V 3.0 A
ジンバル			
ンングルジンバルコネクタの最	1400 g	充電チャンネル数	TB100 バッテリー 3 個と W
大ペイロード		充電モード	飛行準備モード90%;標準・ 急速充電モードとサイレントモ
デュアルジンバルコネクタの最	ペイロードが 950 g を超えると、ジンバルダンバーの寿命が 1000 時間から 400 時間に減少します。 950 g		TB100/TB100C バッテリー
大ペイロード	330 8		220 V: 45 分 急速充電モー 110 V: 70 分 急速充電モー 充電時間は、温度 25°C のテスト環
サードジンバルコネクタの最大 ペイロード	クイックリリースポートで 3 kg、スクリューロック固定で 6 kg		充電時間は、温度 25°C のテスト現
<u> </u>		DIL DC Dive 2 Enterprise	Enhanced
検知		DJI RC Plus 2 Enterprise 映像伝送システム	
検知タイプ	全方位デュアルビジョンシステム(フルカラーフィッシュアイ視覚センサーによる周囲視野)		DJI O4 Enterprise Enhar 40 km (FCC)
	全方位デュアルビジョンシステム(アルカラーフィッシュアイ視覚センサーによる周囲視野) 水平回転 LIDAR、上部 LIDAR および下向き 3D 赤外線距離センサー 6 方向ミリ波レーダー	最大伝送距離 障害物、電波干 渉のない場合)	20 km (CE/SRRC/MIC E 電波干渉がなく、障害物のない環境
前方	測定範囲: 0.4 ~ 21 m 検知範囲: 0.4 ~ 200 m	動作周波数と伝送電力(EIRP)	しています。 飛行中、DJI Pilot 2 ア 902 ~ 928 MHz: < 30 d
	視野角(FOV):90°(水平方向)、90°(垂直方向)	新TF周及数C位达电力(EIRP)	2.400 ~ 2.4835 GHz : <
後方			2.400 ~ 2.4835 GHz : < 5.150 ~ 5.250 GHz : < 2 5.725 ~ 5.850 GHz : < 3
	测定官册: 0.4~21 m 検知範囲: 0.4~200 m 視野角 (FOV): 90"		使用できる動作周波数は国や地域に
側方	測定範囲: 0.6 ~ 21 m	アンテナ	2T4R、2.4GHz / 5.8GHz sub2G モジュール:2T2R
	测定程照: 0.6~21 m 検知範囲: 0.5~200 m 視野角 (FOV): 90"	34.4.x./=\\\	
	視野角(FOV):90°(水平方向)、90°(垂直方向)	強力な伝送技術	DJI セルラードングル 2 に対
下方	測定範囲: 0.5 ~ 19 m 前方と後方の FOV はそれぞれ 160°、左右はそれぞれ 105°です。	画面解像度 画面サイズ	1920 × 1200 7.02インチ
動作環境	前方、後方、左方、右方、上方:	輝度	1400 ニト
	表面にきめの細かいテクスチャー、十分な光があること。	牌技	タッチ画面制御
	ト方: 地面はテクスチャーが豊富かつ照度条件*が十分であり、拡散反射面と 20% を超える反射率を備		10 ボイントのマルチタッチ対
	下方: 地面はテクスチャーが豊富かつ照度条件・か十分であり、拡散反射面と 20% を超える反射率を備えていること 壁、木、人など。 * 十分に関係条件とは、表際の街が小のシーンは1分風度を下回らない固度を意味します。 程度準値等加速。 20、20、20、20、20、10、10% 医料度の 5元、	内蔵バッテリー	2S2P 高エネルギー密度 18
回転式 LiDAR	標準測定範囲: 0.5 ~ 100 m @ 100,000 lux、10% 反射率ターゲット 電力線の測定範囲:	外部バッテリー	オプション、WB37 (4920 n
	35 m @ 30° @ 10.000 lux で、相対的な本体の傾斜角度が左右に 30°の 21.6 mm 鋼芯アル	ストレージ容量	RAM 8G + ROM 128G U
	ミニウル燃料	充電時間	内蔵バッテリーで 2 時間;内
	視野角 (FOV): 360° (水平方向)、58° (垂直方向) ボイント頻度: 520,000 ボイント/秒 レーザー波長: 905 nm	内蔵バッテリー駆動時間	3.8 時間
	レーザー波長: 905 nm	外部バッテリー駆動時間	3.2 時間
1 44 1 10 10 10 T E	目の安全等級: クラス 1 (IEC60825-1:2014)、目の安全	オーディオ	指向性マイク
上部 LiDAR(3D ToF)	夜間 0.5 ~ 25m(反射率 10% 超) 上下の FOV はそれぞれ 60° た右はそれぞれ 60°です。	動作環境温度	-20°C~ 50°C
下方 3D 赤外線センサー	測定範囲: 0.3 ~ 8m 反射率 10% 超 前方と後方の FOV はそれぞれ 60、左右はそれぞれ 60 です。	充電温度	5° C ~ 40° C
		対応機体モデル	Matrice 400
ミリ波レーダー	電力線の測定範囲: 12.5 mm スチールコアのアルミ燃線ワイヤーで 36 m	サイズ	268 × 163 × 94.5 mm (幅には折りたたんだ状態の外部アン
	21.6 mm スチールコアのアルミ撚線ワイヤーで 50 m	重量	1.15 kg 外部バッテリーを開
	第216年の例とを出す。 12.5 mm スチールコアのアルミ撚線ワイヤーで 36 m 21.6 mm スチールコアのアルミ撚線ワイヤーで 50 m FOV: ± 45°、W平方向おより走直方向 ミリ波レーダー機能は、一部の国/地域では利用できません。	<u> </u>	TKPL 2
	CONC. A MODING BRANCH CONCINCTOR CONCINCTOR	システムのバージョン	Android 11
FPV カメラ		外部インターフェイス	HDMI 1.4. SD 3.0. OTG
解像度	1080p	アクセサリー	ストラップ/ウエストサポート
視野角(FOV)			
	DFOV 対角視野: 150° 水平視野角 (HFOV): 139.6° 垂直視野角 (VFOV): 95.3°	対応製品	
	亜塩税到用 (VFOV) . 95.3	Matrice 400 対応の DJI 製品	ジンパルカメラ: Zenmuse
映像伝送			機能アクセサリー:Zenmuse
映像伝送システム	DJI O4 Enterprise Enhanced 映像伝送システム		機能アクセサリー: Zenmuse Manifold 3、DJI RC Plus
ライブビュー品質	送信機: 3 チャンネル 1080p / 30fps		
最大伝送距離 障害物、電波干			RTR ステーション: D-RTR エコシステムアクセサリー: [ DJI E-Port V2 開発キット DJI E-Port V2 同軸ケーブル DJI SKYPORT V3 アダプタ・ DJI SKYPORT V3 同軸ケー
	40 km (FCC) 20 km (CE/SRRC/MIC 旧本))		DJI E-Port V2 同軸ケーブル
渉のない場合)	電波干渉がなく、降害物のない環境で測定。上記のデータは、各基準下での復路のない片道飛行で最も遠い通信範囲を示 しています。飛行中、DJI Pilot 2 アプリ上に表示される RTH リマインダーに注意を払ってください。		

最大ダウンロード速度	標準モード: 80Mbps ダウンリンク 再生ダウンロード: 25Mbps 未満 単チャンスルビットレート: 景大 12Mbps
	エアマンネルとラドレード・取入「ZMUDS 上記データは、機体と送信機が干渉することなく近接した条件下で測定されました。
アンテナ	WLAN アンテナ×8:6本の垂直偏波アンテナと2本の水平偏波アンテナ
	sub2G アンテナ× 2: 2 本の垂直偏波アンテナ 4G アンテナ× 4
	4G アンティ 4 操作モード: 2T4R
その他	デュアルコントロールモードと 2 チャンネル DJI セルラードングル 2 をサポート
バッテリー	
モデル	TB100
容量	20,254 mAh
標準電圧	48.23 V
	最大充電電圧
	54.6 V
セルタイプ	Li-ion 13S
電力量	977 Wh
	重量
	$4720 \pm 20 \mathrm{g}$
	5° C ~ 45° C

インテリジェント バッラ	インテリジェント バッテリーステーション	
モデル	BS100	
正味重量	11.8 kg	
サイズ	605×410×250 mm 長さ×幅×高さ)	
対応バッテリー	TB100 インテリジェント フライトバッテリー、TB100C テザードバッテリー WB37 バッテリー	
動作環境温度	-20°C~ 40°C	
入力	100 ~ 240 V (AC), 50 ~ 60 Hz, 10 A	
出力	USB-C: TB100 パッテリーインターフェース: 100~110 V:約 1185W	

USB-C: TB100 バッテ 100 ~ 110 \ 110 ~ 180 \ 180 ~ 240 \	/:約1474W	ェース:	
WB37 バッテ 100 ~ 240 \	リーインターフェ / : 約 52W	<b>-</b> ス:	
USB-C:	00/30/	120 / 20 /	15 0 V 2 0 A

	USB-C: 5.0 V 3.0 A、9.0 V 3.0 A、12.0 V 3.0 A、15.0 V 3.0 A、20.0 V 3.25 A
充電チャンネル数	TB100 バッテリー 3 個と WB37 バッテリー 2 個
充電モード	飛行準備モード 90% ; 標準モード 100% 急速充電モードとサイレントモードをサポート
充電時間	TB100/TB100C バッテリー 0%から 100%: 220 V: 45分 急速が電モード): 110 分 (サイレントモード)

DJI RC Plus 2 Enterprise	Enhanced
映像伝送システム	DJI O4 Enterprise Enhanced 映像伝送システム
最大伝送距離 障害物、電波干 渉のない場合)	40 km [FCC] 20 km (CF/SRRC/MIC 日本)」 電波干劣かなく、海宮前のない環境で測定。上記のテータは、名基率下での復居のないが進用行で最も遠い通信範囲を示 しています。飛行や、DJ Pilot 2 ファリン上と表示される RTH リマインダーに注意してください。
動作周波数と伝送電力(EIRP)	902 ~ 928 MHz: < 30 dBm (FCCl、< 16 dBm (MICl 2.400 ~ 2.4835 GHz: < 33 dBm (FCCl、< 20 dBm (CE/SRRC/MIC 旧本)) 5.150 ~ 5.250 GHz: < 23 dBm (FCCl、< 14 dBm (CE)、< 30 dBm (SRRC) 使用できる時何度被肛窩や砂底はよって振ります。詳しては、現物の注册制を確認してたさい。
アンテナ	2T4R、2.4GHz / 5.8GHz マルチビーム高利得アンテナ sub2G モジュール: 2T2R
強力な伝送技術	DJI セルラードングル 2 に対応
画面解像度	1920 × 1200
画面サイズ	7.02インチ

	sub2G モジュール: 2T2R
強力な伝送技術	DJI セルラードングル 2 に対応
画面解像度	1920 × 1200
画面サイズ	7.02 インチ
輝度	1400 = 1
	タッチ画面制御 10 ポイントのマルチタッチ対応
内蔵バッテリー	2S2P 高エネルギー密度 18650 リチウムイオンバッテリー (6500 mAh @ 7.2 V) 46.8 Wh
外部バッテリー	オプション、WB37 (4920 mAh @ 7.6 V) 37 Wh
ストレージ容量	RAM 8G + ROM 128G UFS + microSD カードを使用した拡張ストレージ
充電時間	内蔵バッテリーで 2 時間 ; 内蔵バッテリー + 外部バッテリー使用時も 2 時間。 リモートコントローラーの電源をオフにし、様準の DJI 充電器を使用すると、より安定した充電が可能です。
内蔵バッテリー駆動時間	3.8 時間
外部バッテリー駆動時間	3.2 時間
オーディオ	指向性マイク
動作環境温度	-20°C~ 50°C
充電温度	5° C ~ 40° C
対応機体モデル	Matrice 400
サイズ	268 × 163 × 94.5 mm(長さ×幅×高さ) 幅には折りたたんだ状態の外部アンテナを含む。厚さにはハンドルとコントローラースティックを含む。
重量	1.15 kg (外部パッテリーを除く)
モデル	TKPL 2
システムのバージョン	Android 11
外部インターフェイス	HDMI 1.4、SD 3.0、OTG 対応 USB-C、最大 65W の PD 充電、USB-A(USB 2.0 対応)
アクセサリー	フトラップ /ウェフトサポート

機能アクセサリー: 7enmuse S1 (ドローンスポットライト)、7enmuse V1 (ドローンスピーカー
Manifold 3、DJI RC Plus 2 sub2G SDR モジュール、DJI セルラードングル 2
RTK ステーション: D-RTK 3 多機能ステーション、D-RTK 2 モバイルステーション
エコシステムアクセサリー: DJI X-Port
DJI E-Port V2 開発キット <sup>*</sup>
DÍI E-Port V2 同軸ケーブルキット
DÍI SKYPORT V3 アダプターセット

DJI Enterprise は、新世代ビジネスのために世界トップクラスのドローンソリューションを開発するグローバルチームです。

ドローンソリューションにより、作業者を支援し、業務拡大と作業のデジタル化を推進。農業/インフラ/公共安全部門など、さまざまなビジネスをサポートすることができます。



THE FUTURE OF POSSIBLE









© 2025 DJI JAPAN、ドローンを飛ばすためには飛行ルールがあります。飛行する前に、現地の法律や規制、国土交通省が定める飛行 ルールを確認し、遵守してください、詳細については、国土交通省の皇人航空機総合窓ロサイト Inttps://www.mlit.go.jp/koku/ info//をご確認ください。製品の構成や仕様は予告なく変更される場合がありますので、あらかじめご了承ください。

# **C**II ENTERPRISE



# DJI MATRICE 400

さらなる堅牢性、無限の可能性

圧倒的な実力を持つ、信頼できる多才なフラッグシップ。

業界向けフラッグシップ飛行プラットフォーム「DJI Matrice 400」は、59分という超長時間「11の飛行が可能で、 最大 6kg のペイロード積載 [2] に対応しています。 LiDAR 及びミリ波レーダーを統合し、電線レベルの障害物回避を実現。 また、DJI O4 Enterprise Enhanced 映像伝送システムや空中中継ビデオ伝送 [3] に対応し、より安心して操作でき、作業もより簡単になります。 さらに、強力な可視光・熱画像によるモデル検出、AR 投影、船上離着陸などのインテリジェント機能と豊富な自動化作業能力を備えているため、 緊急救助、電力巡回検査、専門的な測量や建設工事など、さまざまなシーンで、DJI Matrice 400 は大きな力を発揮します。







6kg の積載重量、 安全で信頼性が高く、

マルチペイロード対応 安心して飛行可能



より簡単な







超スマートで 高効率

にアップグレード

### 強力な飛行性能



前進飛行時間 最大 59 分





保護等級 IP55 <sup>[4]</sup>

**動作環境温度** -20~55℃

#### 安全で高い信頼性

Matrice 400 の検知システム、障害物検知 LiDAR、高性能 CSM レーダー、フルカラー低照度魚眼ビジョンセンサーは、安全で高い信頼性を確保します。



送電線レベルの障害物検知じ



機体融合ポジショニング



フルカラー・ビジョン・アシスト [6]

#### インテリジェンスと効率性

#### 自動検知『

Zenmuse H30 シリーズの可視光および熱画像により、Matrice 400 は捜索・救助活動中や日常飛行中に、車両、船舶、被写体を検出することができます。他のモデルへの切り替えにも対応しており、活用シーンを広げ



ることができます。さらに、高解像度のグリッド写真の撮影に対応し、強力なトラッキング機能を備えています

#### 船上での離着陸 🛚

海上パトロールや風力タービン検査などのオフショア作業のニーズに対応するために、Matrice 400は船上での離陸と着陸の能力を備えており、静止した船からの離陸と移動する船への着陸をサポートします。デッキ上の着陸ポイントパターンを検出すること



で、安全で正確な着陸を実現できます

### アップグレードされたアクセサリー





DJI セルラードングル [9]







1. 機体が海抜の m の無風環境で前方に定達 10 m/s で飛行し、H30T 影響重 10,670 g) のみを搭載し、バッテリー発量が 100% から 0% になるまで割走。 2.6 kg のペイロードは、海面下の条件でサードジンバルコネクターで測定されます。 高度 が上がると、ペイロード音量が減少します。 辞価については、公式ユーザーマニュアルを参照してください。 3. ごの機能し、5 GHz 周波教に対応していない国や地域では使用できません。 詳しくは、現地の法規制を確認してください。 4.1 P55 保護等場の指示に設置されている要件に使って代きい。 4.2 m3を 14 m3を 1

### 最大搭載重量6Kg、最大ペイロード7つ



最大ペイロード容量 6  $kg^{[2]}$ の Matrice 400 は、単一の下方ジンバル [10] とデュアル下方ジンバル [10] の間でシームレスに切り替えることができます。また、底面に 3 つ目のジンバルコネクターを備えています。この機体は 4 つの外部 E-Port V2 ポート [11] を装備しており、最大 7 つのペイロードを同時に取り付けることができます。



#### Zenmuse H30シリーズ [10]

Zenmuse H30 シリーズは、広角カメラ、ズームカメラ、赤外線サーマルカメラ、レーザー距離計、近赤外線補助ライトの5つの主要モジュールを搭載しています。最先端インテリジェントアルゴリズムを採用し、日中、夜間のビジョンの限界を超え、知覚と画像処理のスタンダードに革命をもたらします。



#### Zenmuse L2 [10]

Zenmuse L2 は、フレームベースの LiDAR、独自開発の高精度 IMU システム、 4/3型 CMOS RGB マッピングカメラを統合し、DJI マルチペイロードドローンブラット フォームにより正確で効率的、かつ信頼性の 高い地理空間データ取得を提供します。



#### Zenmuse P1 [10]

Zenmuse P1 は、フルサイズセンサーと交換可能な単焦点レンズを3軸ジンバルに搭載しています。写真測量飛行ミッション用に設計されており、効率と精度を新たなレベルへと引き上げます。



## Zenmuse S1 [10]

Zenmuse S1 は DJI が初のマルチペイロード対応ドローンプラットフォーム向けに設計したスポットライトです。LEP 技術を利用して、高輝度と長距離照明を提供し、複数の照明モードをサポートします。これにより、公共の安全、緊急救助、検査、その他の夜間作業に最適です。



#### Zenmuse V1 [10]

Zenmuse V1 は DJI が初のマルチペイロード対応ドローンプラットフォーム向けに設計したスピーカーです。大音量かつ長距離伝送が可能で、多様な放送モードに対応。公共安全や緊急救助などの場面での使用に最適です。



#### Manifold 3 [10]

Manifold 3 は、約 120g のコンパクトなユニットに 100 TOPS の計算能力を搭載しています。Matrice 400ドローンプラットフォームに搭載可能で、強力な処理能力によりさまざまな運用ミッションの効率を最適化します。



## サードパーティ製 <sup>110]</sup> ペイロード

特別なミッション向け

6. 周囲の光が 12 ルクス未満の場合、ビジョンセンサーは白黒モードに切り替わります。 7. Zemmuse H30 ジリーズが必要です。 8. 格の速度が 10 ノット未満で、風速が 5 m/s 未満の場合に使用することをお勧め上す。他の環境では注意してください。デッキ上に 3 m × 3 m の離着陸スペースを確保することをお勧め上ます。健康者能オイントパターンファイルはダウンロードページで入手可能です。 9. 4G 拡張伝送を使用するには、送信機に DJI セルラードングル 2 例元 を装備するか、Wi-Fi を介してインターネットに接続する必要があります。ホービストービスは一般では使用できません。評価は、おはくの代理店でご確認ください。 10. 別売です。 11. E-Port V2 の E4 ボートは、E-Port Hub 拡張プレートを介して 4 つのペイロードボートに拡張できます。評価については、https://developer.dli.com/payload-selk を参照してください。