




RTH (Return-to-Home : 帰還)

Return to Home (RTH) 機能により、測位システムが正常に機能しているとき、機体は最後に記録されたホームポイントに戻ります。RTHには3種類あります。スマートRTH、ローバッテリーRTH、フェールセーフRTHです。スマートRTHが開始されるか、機体がローバッテリーRTHに入るか、または飛行中にビデオリンクの信号がロストすると、機体は自動的にホームポイントに戻り、着陸します。

目	GNSS	説明
ホームポイント	 10	デフォルトのホームポイントは、強いまたはやや強いGNSS信号（白いアイコン）を機体が最初に受信した場所です。ホームポイントは、機体が強いまたはやや強いGNSS信号を受信しているときに限り、離陸前に更新できます。GNSS信号が弱い場合は、ホームポイントを更新できません。


スマートRTH

十分に強いGNSS信号を受信している場合は、スマートRTHを使用して機体をホームポイントに戻すことができます。DJI Flyでをタップするか送信機のRTHボタンをピープ音が鳴るまで長押しすることで、スマートRTHを起動します。DJI Flyでをタップするか送信機のRTHボタンを押すことで、スマートRTHを終了できます。

スマートRTHには、直線RTHと省電力RTHがあります。

直線RTHの手順：

1. ホームポイントが記録されます。
2. スマートRTHが起動されます。
3. a. RTH手順の開始時に機体がホームポイントから50 m以上離れている場合、機体は向きを調整し事前設定したRTH高度まで上昇しホームポイントに向かいます。現在の高度がRTH高度より高い場合、機体は現在の高度でホームポイントに向かいます。
b. RTH手順の開始時に機体がホームポイントから5~50 mの距離にある場合、機体は向きを調整し現在の高度でホームポイントに飛行します。
c. RTH手順開始時に、機体からホームポイントまでの距離が5 m未満の場合、機体は速やかに着陸します。
4. 機体はホームポイントに到達すると、着陸してモーターを停止します。

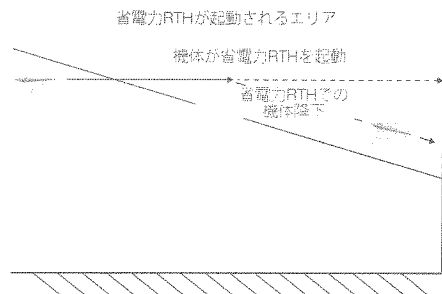
 *RTHがDJI Flyにより起動され、機体がホームポイントから5 m以上離れている場合には、ユーザーが着陸オプションを選択できるようアプリにプロンプトが表示されます。

省電力RTHの手順：

直線RTH中に、距離が480 mを超え、高度がRTH高度より90 m以上、離陸高度より290 m以上高い場合、DJI Flyはユーザーが省電力RTHに入るかどうかを確認するプロンプトを表示します。省電力RTHに入ると、機体は14°の角度に調整され、ホームポイントに向けて飛行します。機体はホームポイントの上空に到達すると、着陸してモーターを停止します。

次のシナリオでは、機体は省電力RTHを終了し、直線RTHに入ります。

1. ピッチスティックが下に倒された場合。
2. 送信機信号がロストした場合。
3. ビジョンシステムが利用できなくなった場合。



ローバッテリーRTH

インテリジェント フライトバッテリー残量が、安全な帰還に影響が出る残量にまで減少すると、ローバッテリーRTHが起動します。ローバッテリー警告が表示されたら、ただちに機体を帰還させるか、着陸させてください。

バッテリー残量が低下すると、DJI Flyが警告を表示します。10秒カウントダウン後何の操作も行わない場合、機体は自動的にホームポイントに帰還します。

送信機のRTHボタンまたは飛行一時停止ボタンを押すことで、RTHはキャンセルできます。ローバッテリー残量（バッテリー残量低下）警告が出た後にRTHをキャンセルすると、インテリジェント フライトバッテリーの残量不足で安全に着陸できず、墜落したり紛失したりするおそれがあります。

今いる高度から下降するだけのバッテリー残量がある場合は、機体は自動的に着陸を開始します。自動着陸をキャンセルすることはできませんが、送信機を使用して着陸中の機体の方向を操作できます。

フェールセーフRTH

ホームポイントが正しく記録され、コンパスが正常に動作している場合、送信機信号ロストの時間が6秒を超えると、フェールセーフRTHが自動的に起動します。機体は元の飛行ルート上を50 m戻るように飛行し、その後直線RTHモードに移行します。動画信号が失われた時に、機体がホームポイントから50 m以内の場所にあれば、機体は現在の高度でホームポイントに向かいます。

50 m飛行後：

1. もし機体がホームポイントから50 m以内の場所にあれば、機体は現在の高度でホームポイントに向かいます。
2. 機体がホームポイントから50 m以上離れていて、現在の高度が事前設定のRTH高度より高い場合、機体は現在の高度でホームポイントに向かいます。
3. 機体がホームポイントから50 m以上離れていて、現在の高度が事前設定のRTH高度より低い場合、機体は事前設定の高度まで上昇してからホームポイントに向かいます。

RTH中の障害物回避

機体が上昇中：

1. 前方に障害物を検知すると機体はブレーキをかけて、安全な距離に達するまで後方に飛行し、その後上昇を続けます。