

No.	日付 / /	運用時間 ~	ソフトウェアバージョン:			
場所:	OP:	FC:	機体			
飛行目的:						
室内 チェック	日付 / /	場所	担当			
	IMU	Basic Cal.:	Advanced Cal.:			
	気圧計	確認方法無し。Phantom Assistant softwareで何らかのエラーが出力されていないことを確認				
	Phantom Assistant Softwareで確認	モード:「Naza-M」であることを確認	アップグレード:最新版であることを確認			
		IOC:「オン」を確認	ローバッテリー:「ゴーホーム設定」をオン			
		マウンティング設定:「初期値」をクリック	制限:最大半径: m、	最高高度: m		
		感度設定:「初期値」をクリック	ゴーホーム高度:20m			
		バッテリー:異常値の有無を確認	IMUステータスの確認:「必要ありません」メッセージを確認			
	プロポ:Mode 2	プロポ:キャリブレーションの実施				
ペイロード	機種	GPS同期用写真	Lens cal.			
最終 点検	気象条件 (2分観測値)	天気	気温 °C	気圧 hPa		
		雲量(8段階)	風向 度	風速 Ave. m/s Max. m/s		
	Wi-Fi OFF	モバイル機器・PC				
	コンパス	キャリブレーション実施:				
	機体点検	モーターザラつき	プロペラロック	フレームガタつき	スキッド取り付け	
	カメラ (カメラ無し)	撮影設定	SS: f.	EV: ISO: AUTO	AF: 無限遠	WB: AUTO
		トップカバー側が進行方向	バッテリー2以上	フォーマット	テスト撮影	ヒストグラム
		インターバル 秒	撮影開始	シャッター	取り付け	カメラ水平
プロポ	フライトモード位置確認	全レバー外側	電源ON			
監視	Li-Po	Battery ID:	充電電圧(LED状態):			
	GPS	GPSロック確認:				
	最終確認	LEDステータス確認:	離陸気象条件:			
	時刻記録	アーム時刻:	離陸時刻:	ミッション開始時刻:		
	監視事項	<ul style="list-style-type: none"> ・道路状況および周辺安全 ・OP:機体の目視追跡、気象状況 ・FC:ミッション進行補助、時間計測、距離計測 				
	離陸手順	GPS → Arm → タイマー開始 → 離陸 → ホバリング安定確認(30秒以上) → 「前後移動」・「左右移動」操作反応確認 → 「右・左回転」操作反応確認 → ミッション開始				
着陸	帰還	帰還方法:GoHome / LowBattery / 手動	帰還開始時刻:			
		着陸後Battery電圧(LED状態)	着陸時刻:			
		飛行時間(アーム時刻から着陸時刻まで):				
備考	※離陸後の操作反応確認は微速(スティック2メモリ以内)でゆっくり、確実に行うこと ※事故等発生時は、状況の変化について、プロポのタイマー表示時間を逐一メモすること 操縦者署名					
緊急連絡先	救急:119	警察:110	フライト責任者			
	所属長		第二連絡先			
	保険担当者		保険会社			