

No.	日付 / /	運用時間 ~	MPバージョン	WPT通過				
場所	DID	OP: FC:	FWバージョン	AUTO				
飛行目的	航空機の形式		機体番号	1				
室内チェック	日付 / /	場所	担当	2				
撮影機器	カメラ	GPS同期	Lens cal.	3				
機体重量・重心	最大離陸重量	全備重量	重心位置	ペイロード固定				
現地気象	天気	気温 °C	気圧 hPa	風向	風速 Ave. Max.			
計器・飛行設定・飛行計画	コンパス	Auto Dec. 【ON】確認	度 分	【Rotation: Roll 180】確認	機首方位0° 90°			
	IMU	Roll	Pitch	計測環境	機首方位180° 270°			
	GPS	HDOP	Sat. Count	raw_press				
	気圧計	Altitude	Climb Rate	C.R.安定				
	Li-Po バッテリー	Battery ID	セル数	S	容量	mAh		
		実測電圧	V, Max-Min	V	HUD表示	V		
	Failsafe	Battery V, Mode	Radio: Enable, GCS: Disable, Ch7: RTL, GeoFence: Disable, GPS: AltHold					
	Flight Plan	WPT数	飛行距離	m	対地高度	m		
		地上解像度	cm/px	最大地表面高	m	クリアランス		
		FP書き込み	Write WPTs → Clear Mission → Read WPTs	ファイル名				
	最終点検	Wi-Fi OFF	モバイル機器・PC	【Disconnect】確認	サーボケーブル接続	アンテナ線	プロペラガード	
		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	GPSマスト固定	APMガタつき
		カメラ	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		スロットル: ゼロ	タイマー位置確認: OFF / ON	フライトモード位置確認: AltHold / Loiter / AUTO				
		全レバー外側	電源ON	機体リンク	電圧 V	全トリム「0」		
監視	記録事項	AUTO開始時間、WPT通過時間(右欄)、帰還モード、帰還開始時間、Disarm時間(フライト時間)、ロスト認定時間						
	監視事項	・道路状況および周辺安全						
		・OP: 機体の目視追跡、気象状況、WPT通過報告						
離陸	離陸手順	AltHold → Arm → タイマー開始 → 離陸 → Loiter → 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 → スロットル位置50% → Auto						
		帰還	RTL / BFS / 手動	帰還開始時間	Disarm時間(飛行時間)			
着陸	IMU異常	無 / 有	「有」の場合	Roll Pitch	着陸後Battery電圧 V			
	ログ	DL開始時刻	DL終了時刻	【ログ消去】確認				
		ファイル名						
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、確実にすること							
	※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							
	救急: 119 警察: 110							
	フライト責任者							
緊急連絡先	所属長		第二連絡先					
	保険担当者		保険会社					