スペック [12]

機体

離陸重量（プロペラ装着時）	バッテリーなし：5020 ± 20 g バッテリーあり：9740 ± 40 g 実際の製品重量は、製造バッチの素材の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） プロペラを除く最大サイズ： 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	6 kg 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、ペイロード容量が減少します。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。
最大上昇速度	10 m/s
最大下降速度	8 m/s
最大水平速度（海抜 0m、無風）	25 m/s
運用限界高度	7000 m
最大飛行時間（無風）	59 分 機体が海抜 0 m の無風環境で前方に定速 10 m/s で飛行し、H30T 総重量 10,670 g のみを搭載し、バッテリー残量が 100% から 0% になるまで測定。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より、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 機体が海抜 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、バッテリー残量が 100% から 0% 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、異なります。
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速 17 m/s で飛行し、外部ペイロードなしで、バッテリー残量が 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	-20˚～ 50˚ C（太陽放射なし）
全球測位衛星システム（GNSS）	GPS + Galileo + 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 までの受信をサポート。
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 デバッグポート× 1：USB 2.0 E-Port V2 × 4：ドローンの下部に、120W のシングルポート電源 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
ビーコン	機体に内蔵
保護等級	IP55 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。

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 ペイロードが 950 g を超えると、ジンバルダンパーの寿命が 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ドで 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（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） 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
前方	測定範囲：0.4 ～ 21 m 検知範囲：0.4 ～ 200 m 視野角（FOV）：90°（水平方向）、90°（垂直方向）
後方	測定範囲：0.4 ～ 21 m 検知範囲：0.4 ～ 200 m 視野角（FOV）：90°（水平方向）、90°（垂直方向）
側方	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°（垂直方向）
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。
動作環境	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： 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、夜間の街灯から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 鋼芯アルミニウム撚線 視野角（FOV）：360°（水平方向）、58°（垂直方向） ポイント頻度：520,000 ポイント／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）	視野 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。
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。
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°（水平方向および垂直方向） 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。

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）） 電波干渉がなく、障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 単チャンネルビットレート：最大 12Mbps 上記データは、機体と送信機が干渉することなく正常な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 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 ± 20 g
充電温度	5˚ C ～ 45˚ C
サイクル回数	400

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℃～ 40℃
入力	100 ～ 240 V（AC）、50 ～ 60 Hz、10 A
出力	USB-C： TB100 バッテリーインターフェース： 100 ～ 110 V：約 1185W 110 ～ 180 V：約 1474W 180 ～ 240 V：約 2184W WB37 バッテリーインターフェース： 100 ～ 240 V：約 52W 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（急速充電モード）；110 分（サイレントモード） 110 V：70 分（急速充電モード）；110 分（サイレントモード） 充電時間は、温度 25˚ C のテスト環境で測定されています。

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（CE/SRRC/MIC（日本）） 電波干渉がなく、障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してください。
動作周波数と伝送電力（EIRP）	902 ～ 928 MHz：< 30 dBm（FCC）、< 16 dBm（MIC） 2.400 ～ 2.4835 GHz：< 33 dBm（FCC）、< 20 dBm（CE/SRRC/MIC（日本）） 5.150 ～ 5.250 GHz：< 23 dBm（FCC/CE） 5.725 ～ 5.850 GHz：< 33 dBm（FCC）、< 14 dBm（CE）、< 30 dBm（SRRC） 使用できる動作周波数は国や地域によって異なります。詳しくは、現地の法規制を確認してください。
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
輝度	1400 ニト 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	252P 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、標準の 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℃～ 50℃
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（外部バッテリーを除く）
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	ストラップ／ウエストサポート

対応製品

Matrice 400 対応の DJI 製品	ジンバルカメラ：Zenmuse H30、Zenmuse H30T、Zenmuse L2、Zenmuse P1 機能アクセサリー：Zenmuse S1（ドローンスポットライト）、Zenmuse 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 DJI E-Port V2 同軸ケーブルキット DJI SKYPORT V3 アダプターセット DJI SKYPORT V3 同軸ケーブルキット

12. 詳細は DJI ホームページにて最新情報をご確認ください。

DJI Enterprise について
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

www.dji.com/jp
jp.enterprise@dji.com

コンピュータ・システム株式会社
京都市上京区笹屋町通千本西入笹屋四丁目273 番 3
TEL.075-462-5411/FAX.075-464-2153
代理店
トプコン（京滋地区で唯一）
福井コンピュータ・建設システム
アイサンテクノロジー
CHC NAVIGATION JAPAN
* 測量機器のレンタル・リースも取り扱っております
2025 年 7 月

© 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、国土交通省の無人航空機総合窓口サイト（https://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。

25JULM400

DJI 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 [1] 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。

59mins
長時間飛行、高速飛行

6kg
6kg の積載重量、マルチペイロード対応

安全で信頼性が高く、安心して飛行可能

より簡単な自動化作業

超スマートで高効率

アクセサリーが全面的にアップグレード

強力な飛行性能

前進飛行時間
最大 59 分

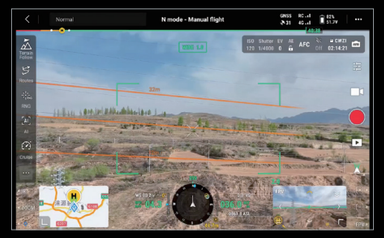
飛行速度
最大 25m/s

保護等級
IP55 [4]

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 [5]

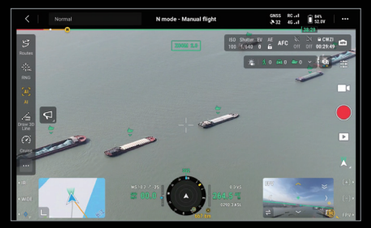
機体融合ポジショニング

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 [7]

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 [8]

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 RC PLUS 2 Enterprise Enhanced

DJI セルラードングル [9]

D-RTK 3 多機能ステーション

BS100 インテリジェントバッテリーステーション

TB100 バッテリー

TB100C テザードバッテリー

1. 機体が海抜 0 m の無風環境で前方に定速 10 m/s で飛行し、H30T（総重量 10,670 g）のみを搭載し、バッテリー残量が 100% から 0% になるまで測定。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より、実際の使用では異なる場合があります。 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、ペイロード容量が減少します。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。 3. この機能は、5 GHz 周波数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. IP55 保護等級の指示に記載されている要件に従ってください。制御された環境下で測定。IP 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。 5. 送電線障害物検知機能：送電線（21.6 mm スチールコアのアルミ燃線ワイヤー）に直接向かっている場合、最大 25 m/s の速度で障害物検知がサポートされます。送電線（21.6 mm スチールコアのアルミ燃線ワイヤー）と配電線（12 mm スチールコアのアルミ燃線ワイヤー）の両方が存在する場合、最大 17 m/s の速度で障害物検知がサポートされます。障害物検知性能は、環境条件（霧、霧、雨、雪など）や対象物の材質、位置、形状によって異なる場合があります。安全システムの制限により、機体は高速で移動する物体を積極的に回避することができません。このような環境では注意して飛行してください。詳細については、ユーザーマニュアルを参照してください。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。

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プ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]

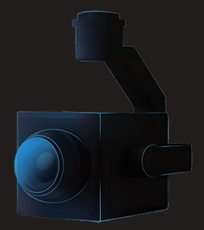
Zenmuse S1 は DJI が初のマルチペイロード対応ドローンプラットフォーム向けに設計したスポットライトです。LEP 技術を利用して、高輝度と長距離照明を提供し、複数の照明モードをサポートします。これにより、公共の安全、緊急救助、検査、その他の夜間作業に最適です。

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 [10] 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. Zenmuse H30 シリーズが必要です。 8. 船の速度が 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します。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します。標準着陸ポ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（別売）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。本サービスは一部の国または地域では使用できません。詳細は、お近くの代理店でご確認ください。 10. 別売です。 11. E-Port V2 の E4 ポートは、E-Port Hub 拡張プレートを介して 4 つのペイロードポートに拡張できます。詳細については、https://developer.dji.com/payload-sdk を参照してください。