

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	4				
現地気象	天気	気温 °C	気圧 hPa	風向	風速 Ave. Max.	5			
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°	6			
	IMU	Roll	Pitch	計測環境	機首方位180° 270°	7			
	GPS	HDOP	Sat. Count	raw_press		8			
	気圧計	Altitude	Climb Rate	C.R.安定		9			
	Li-Po バッテリー	Battery ID	セル数	S	容量	mAh	10		
		実測電圧	V, Max-Min	V	HUD表示	V	調整後HUD表示 V	11	
	Failsafe	Battery V, Mode	Radio: Enable, GCS: Disable, Ch7: RTL, GeoFence: Disable, GPS: AltHold				12		
	Flight Plan	WPT数	飛行距離	m	対地高度	m	13		
		地上解像度	cm/px	最大地表面高	m	クリアランス	m	14	
		FP書き込み	Write WPTs → Clear Mission → Read WPTs		ファイル名		15		
	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	16	
		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	17
		カメラ	撮影設定	SS: f.	EV: ISO: AUTO	AF: 無限遠	WB: AUTO		18
			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	19
			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	20
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			21		
		全レバー外側	電源ON	機体リンク	電圧 V	全トリム「0」	22		
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				23			
	監視事項	・道路状況および周辺安全				24			
		・OP: 機体の目視追跡、気象状況、WPT通過報告				25			
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				26			
						27			
着陸	帰還	RTL / BFS / 手動	帰還開始時間	Disarm時間(飛行時間)		28			
	IMU異常	無 / 有	「有」の場合	Roll Pitch	着陸後Battery電圧 V	29			
	ログ	DL開始時刻		DL終了時刻		【ログ消去】確認	30		
ファイル名					31				
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					32			
	※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					33			
						34			
	操縦者署名					35			
	緊急連絡先	救急: 119	警察: 110	フライト責任者		36			
所属長		第二連絡先							
保険担当者		保険会社							