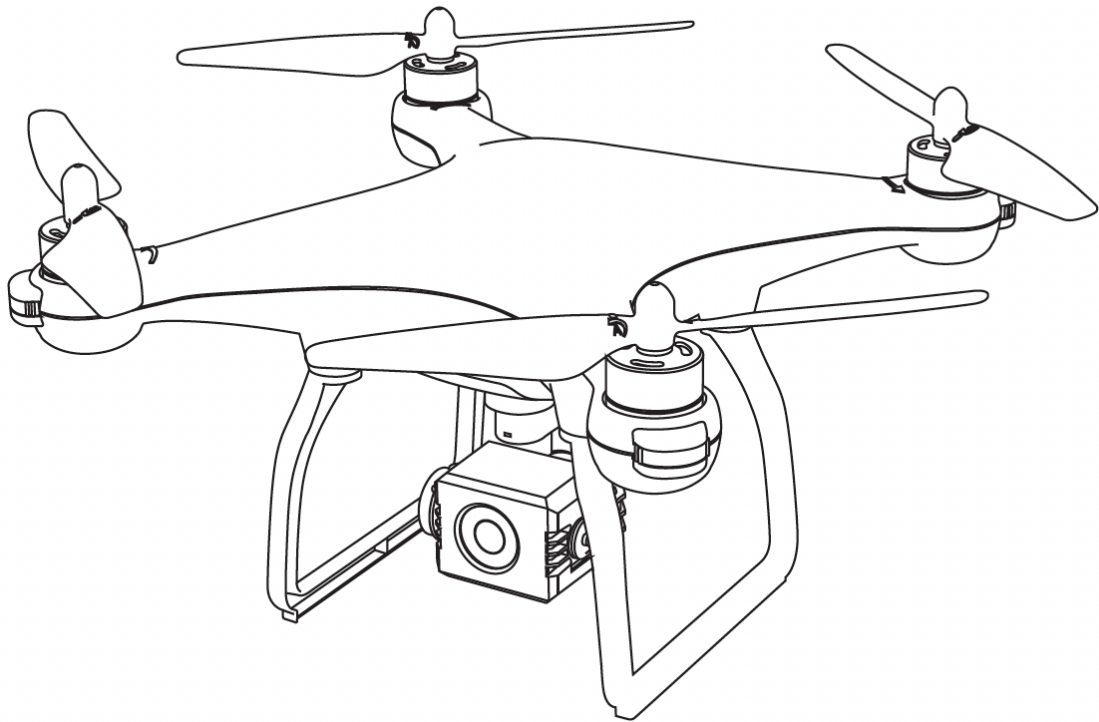


NEXAIRS X1



NEXAIRS X1

取扱説明書

改訂履歴

No	改訂日	改訂内容
00	2023年5月1日	初版
01	2023年5月3日	主な機能追加、付録・仕様追加、製品仕様削除、リモートIDの説明追加
02	2023年5月9日	よくある質問を追加
03	2023年5月10日	アプリ機能の説明、よくある質問を追加

⚠ 警告

- ・本取扱説明書をよくお読みの上、十分な安全対策を講じた上でご使用ください。
- ・本ドローンには GPS 機能 ON/OFF 切り替え機能が付いており、GPS 機能を OFF の状態で操作される場合、一定の広さまた周りに人が居ないことをご確認の上、離陸を行ってください。
- ・GPS OFF モードでは、高度の維持以外は全てマニュアル操縦になります。
※風の影響を受けて、前後左右に流れ、衝突・墜落・破損・怪我などの恐れがあります。
- ・室内または電波干渉が強いところでは、GPS OFF モードでのみロック解除(プロペラ回転)ができます。
- ・飛行する際、必ずバッテリーを満充電してから飛行してください。
- ・ドローンのバッテリーゲージが残り 2 個まで減ったら、無理に飛行せず、バッテリー交換をしてください。
- ・小さなお子さまが触れる場所に保管、または飛行しないでください。重大な怪我をする恐れがあります。
- ・道路や水たまりのある場所から離着陸しないでください。故障の原因になります。
- ・ドローン本体、送信機、バッテリーを改造しないでください。衝突・墜落・破損の恐れがあります。また保障の対象外となります。
- ・十分な安全対策を行った上で、航空法を遵守しご自身の責任の上にて飛行させてください。
- ・ヘルメット、ゴーグル等を必ず装着して飛行させてください。重大な怪我の恐れがあります。

バッテリー関連 〈火災の恐れあり〉

- ・当社が提供しているバッテリーを使用してください。当社が提供している以外のバッテリーに起因する損害に対し、当社は一切責任を負いません。
- ・充電時は、付属の充電ケーブル以外のケーブルを使用しないでください。
- ・バッテリーを落下させたり、叩いたりしないでください。
- ・いかなる場合でもバッテリーの分解や改造をしないでください。

・フライト中にバッテリーが機体と共に水中に落下した場合、すぐに水中から取り出し、開けた安全の場所に置き、完全に乾くまでバッテリーと離れ安全な距離を保ってください。乾燥後、バッテリーは再使用せず、適切な処理方法で破棄してください。

- ・バッテリーに膨張、漏れ、損傷がある場合は使用しないでください。
- ・0～40度の温度環境下で使用してください。
- ・墜落や激しい衝撃を受けた場合には、同じバッテリーを使用しないでください。
- ・長期間使用しない場合、バッテリーを30%前後にして保管してください。

❗安全な飛行について

おすすめの飛行環境：

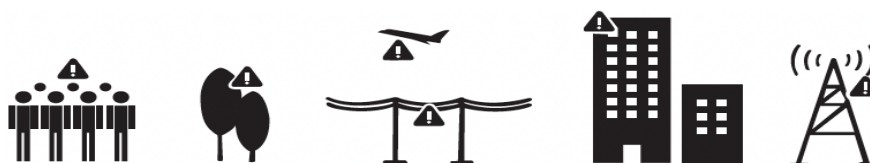


禁止：




雨、雪、霧や風速5m/s以上の天候など、悪天候下での飛行は絶対に行わないでください。

要注意：



人の近く、樹木、電信柱、ビル街、空港、水場、または電波塔や基地局の近くで飛行は避けてください。GPSやコンパス機能に影響を与える可能性があります

注意：

- ・航空法をはじめ、各種関連法令を遵守して飛行させてください。
- ・飛行禁止区域は原則ドローンの飛行は禁止です。
 - ・空港周辺 ・緊急用務空域 ・150m 以上の上空 ・DID(人口集中地区)
 - ・国の重要な施設等の周辺 ・外国公館の周辺 ・防衛関係施設の周辺 ・原子力事業所の周辺 など
- ・人や家の集中地域また国土地理院が提供する地図から制限エリアを確認してください。
- ・飛行する場合は国土交通省への手続きを得て、飛行許可を受ける必要があります。
- ・航空法違反等により罰則、損害が発生した場合、当社は一切の責任を負いかねます。
- ・安全なフライトの為に、空港、高速道路、駅、鉄道上と人口が密集する場所での飛行を避け、目視できる範囲内での飛行を心がけてください。
- ・標高1000M以上での飛行は、ドローンの飛行能力とバッテリー性能が著しく低下する恐れがある為、十分注意してください。
- ・室内及び北極圏と南極圏内では“GPS モード”は動作せず、GPS OFF 飛行となります。
- ・回転中のプロペラには絶対近づかないでください。 
- ・安全対策を十分実施した上、飛行するようお願いいたします。

商品セット内容

- ・ドローン本体
- ・送信機 2 台（マスター送信機、スレーブ送信機）
- ・USB Type-C to Type-A Cable（充電用アダプターは付属していません）
- ・ドローン用バッテリー
- ・プロペラ（4 枚セット）2 セット
- ・スタンドクッション
- ・プロペラガード（4 枚セット）1 セット

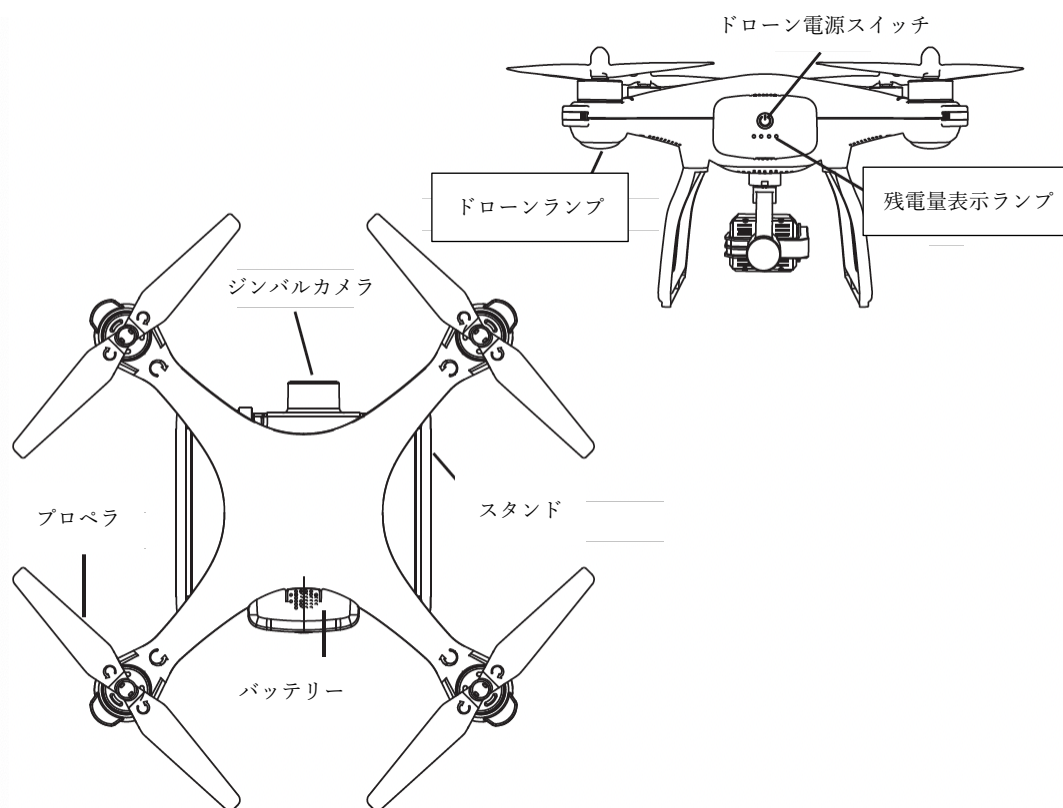
主な機能

- ・水平位置安定機能（送信機より直接 GPS ON/OFF 可）
- ・垂直位置安定機能（気圧センサー）

- ・姿勢安定機能 (IMU ジャイロ)
- ・送信機オーバーライド機能 (マスター、スレーブ機能)
- ・CRM 訓練モード機能
- ・GPS 帰還機能
- ・二段階スピード調整機能
- ・専用アプリ・カメラビュー機能

商品説明

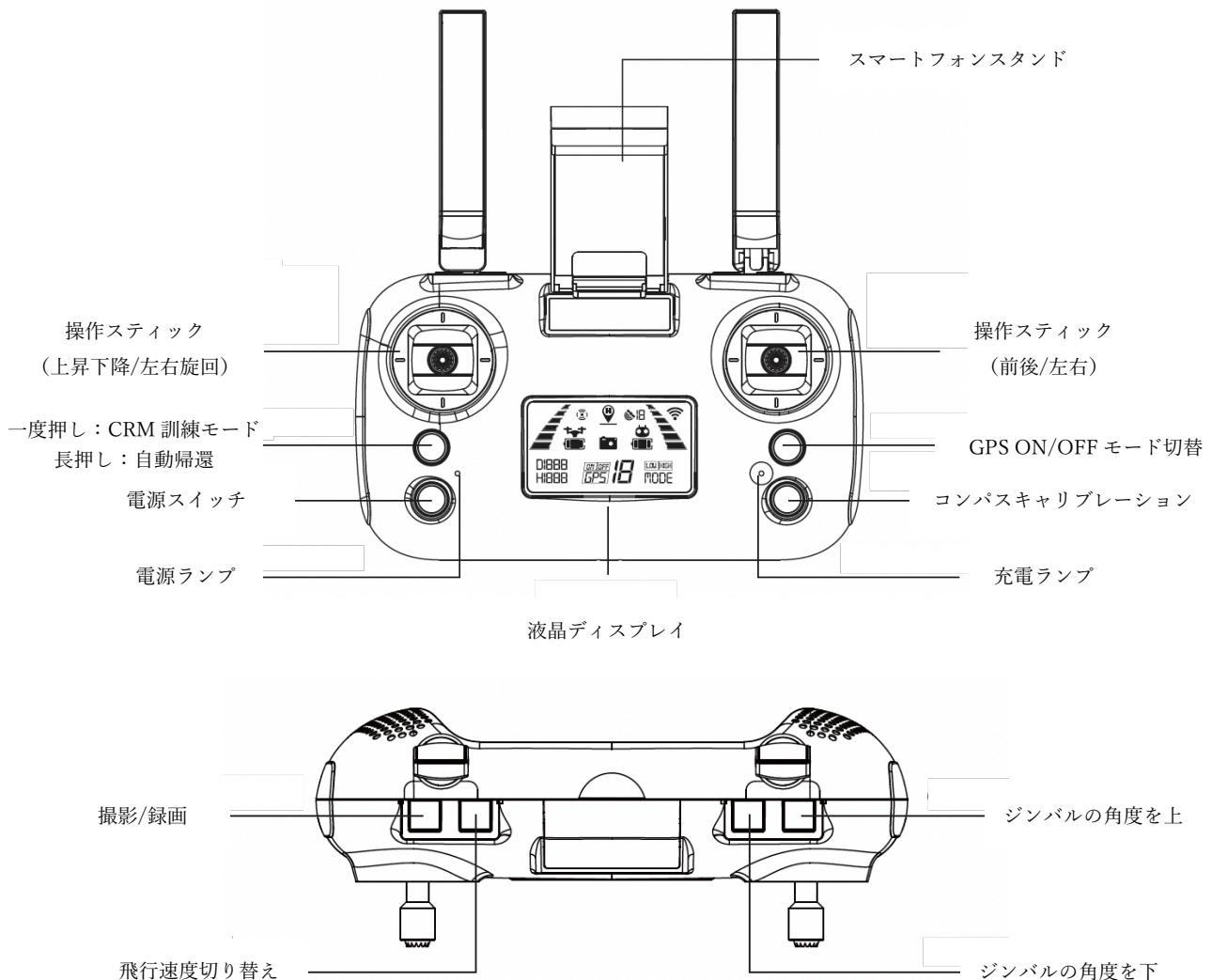
<本体>



ドローンランプについて：

- | | | |
|--------|-----------|-------------------------|
| 白：常時点灯 | 緑：ゆっくり点滅 | 送信機の接続待ち |
| 白：常時点灯 | 緑：常時点灯 | 離陸準備完了 (室内：GPS OFF モード) |
| 白：常時点灯 | 赤と緑交互点滅 | 信号強度不十分 (GPS ON モード) |
| 白：常時点灯 | 緑：2回素早く点滅 | 離陸準備完了 (GPS ON モード) |

<送信機>



<操縦モード切り替え>

- ・通常はモード2ですが、CRMモードスイッチを押しながら電源スイッチを入れると、モード1になります。マスター、スレーブそれぞれの送信機でモードの選択が可能です。
- ※モード1：左スティック（前後/左右旋回）、右スティック（上昇下降/左右）

<CRM(クルー・リソース・マネジメント)訓練モード>

- ・CRM訓練モード起動中は、操縦者の意図によらず、一定の速度を維持しながら水平方向に進みます。キャンセルするには、再度CRM訓練モードスイッチを押すか、スティック操作を行えば、キャンセルできます。

※CRM訓練モードは訓練用途の為、起動した送信機でしかキャンセルができません。(マスター送信機で起動させた場合、マスター送信機のCRM訓練スイッチかスティック操作でキャンセルできます。マスター送信機でキャンセルするまでスレーブ送信機側では、意図しない方向にドローンが飛行しますので、スレーブ送信機側でドローンを制御する必要があります。)

注意：

- ・誤って作動させた場合は、直ちに作動させた送信機でキャンセルさせて下さい。
- ・十分に広い場所で起動させて下さい。シングルモードでは使用できません。起動前に、キャンセル方法をよく確認した上で起動させて下さい。

<シングルモード>

- ・マスター送信機(送信機の裏面に M と表記)のみの電源を入れた場合、シングルモードとなります。

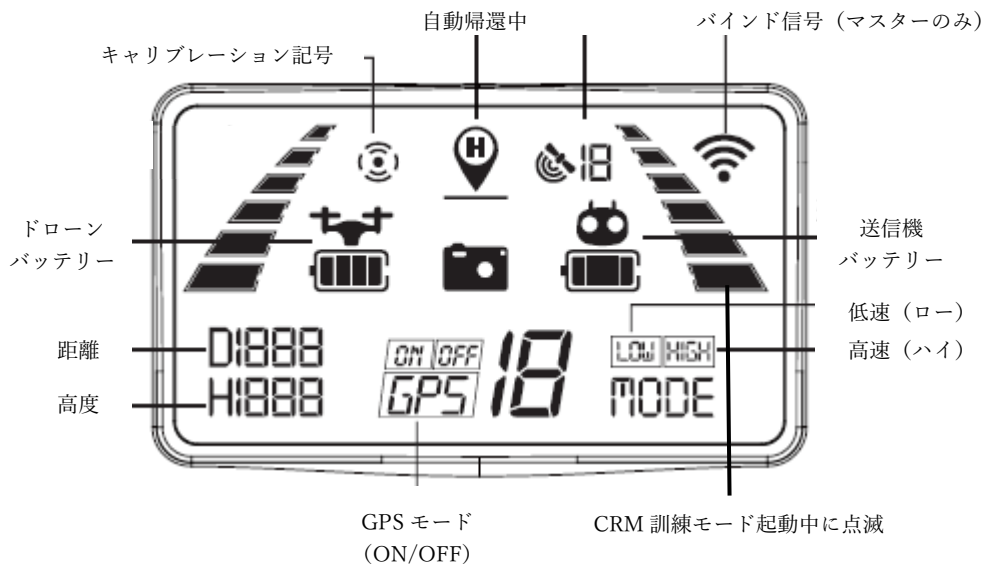
<オーバーライドモード>

- ・マスター送信機とスレーブ送信機（送信機の裏面に S と表記）の電源を入れた際、オーバーライドモードになります。マスター送信機はスレーブ送信機に対して優先権があり、マスター送信機のスティック操作によりスレーブ送信機の操縦をオーバーライドできます。

- ・オーバーライドモード中、マスター送信機で以下の操作をする場合は、スティックを軽く入れながら行います。強くスティックを動かすと上記説明の通りオーバーライドします。(自動帰還、撮影/録画、速度切り替え、ジンバル角度調整、GPS モード)

※スレーブ送信機での上記操作はスイッチ操作のみで行えます。

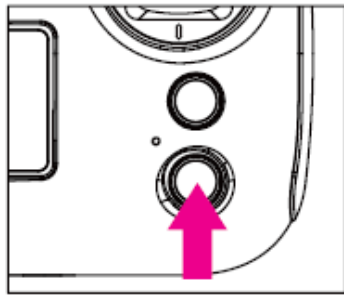
- ・マスター送信機とスレーブ送信機は、それぞれ以下のモードで独立しています。(モード 1/2、GPS モード、スピードモードはスティック操作時の送信機の設定に依存します) ※例えば、マスターとスレーブどちらの送信機の操縦でもスピードモードを HIGH にしたい場合、両方の送信機でスピードを HIGH に設定する必要があります。



注意：

- ・GPS ON モードでは、GPS 信号が 11 以上なければ、ロック解除(プロペラ始動)はできません。
- ・飛行する周辺環境の干渉等により、キャリブレーションマーク (🌀) が常時点灯し始めたら、速やかに着陸して、キャリブレーションを行ってください。

コンパスキャリブレーション方法



Step 1

- ・コンパスキャリブレーションスイッチを約3秒長押しします。
(機体のドローンランプが素早く点滅) (送信機のキャリブレーション記号が点滅)
- ・APP上は、キャリブレーション指示動画が流れます。



Step 2

- ・ドローンを水平に持ち、ドローンを送信機が“ピッ”の音が鳴るまで、360度に数回回転させます。
- ・もしくはAPP上の動画が切り替わるまで回転させます。



Step 3

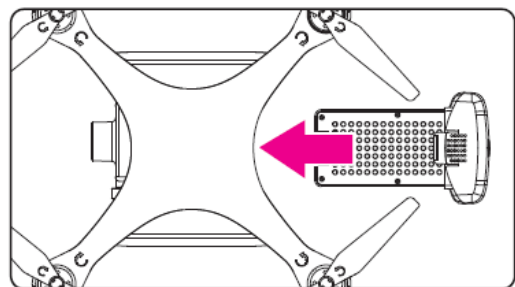
- ・ドローンの前を下に向け、垂直の状態ドローンを送信機が“ピッ”の音になるまで、360度に数回回転させます。
- ・もしくはAPP上の動画が切り替わるまで回転させます。
- ・成功後、GPS信号を自動的に探します。

バッテリー操作/充電方法

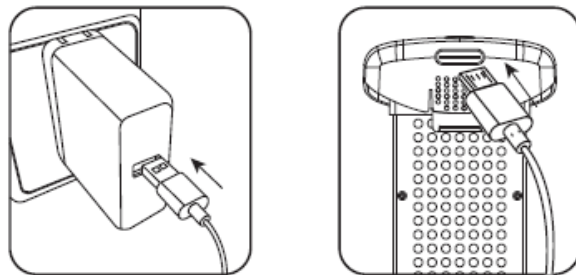
・挿入方法：
充電コネクタを下に向けて、挿入してください。

・電源のつけ方：
電源スイッチを1回目押してから、2回目約3秒間、ドローンの電源ランプが光るまで長押しします。

・電源の消し方：
電源スイッチを1回目押してから、2回目約3秒間、ドローンの電源ランプが消えるまで長押しします。



- ・ドローンバッテリーの充電時間は約300分間。(アダプタの出力によって変わります)
- ・充電方法：付属の USB 充電ケーブルの USB Type-C 側をバッテリーの方に差し込み、反対側の USB-A 側をアダプタ (推奨：5V-2A) に差し込んで、充電します。
(充電完了後、4つの白ランプは点滅から常時点灯に変わります。)

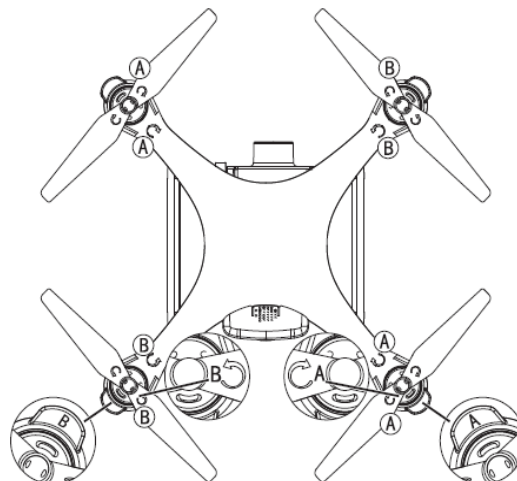


注意：

- ・ドローンに挿入する際に、うまく入らない場合、上下方向に誤りがないか、よく確認を行ってください。
- ・バッテリー使用后、少し時間を置いてから、充電することで、バッテリー寿命が持ちます。

プロペラ装着

- ・プロペラには A と B の 2 種類があり、かならず対応したアームに装着してください。
- ・アームに回す方向が刻印されており、刻印の方向はプロペラを外す際の回転方向です。
- ・締める時は、反対方向に回してください。



開始方法

Step 1 ドローンの電源を付ける

・ドローンを水平な場所に置き、バッテリーにある電源スイッチを一回押してから、ドローンの電源ランプが点くまで長押しする。


※ドローンはバインド待ちの状態になる。(本体前方の電源ランプが白に点灯し、後方の電源ランプは緑にゆっくり点滅。)

Step 2 送信機の電源を付ける

・送信機の電源スイッチを長押しして、電源を付ける。

※背面の白いシールに「M 数字」があるのはマスター送信機、「S 数字」があるのはスレーブ送信機である。

注意：数字はセットの為、異なる数字同士の送信機ではオーバーライドが出来ません。

・マスター送信機の液晶ディスプレイのバインド信号  が動いている時はバインド中を意味しており、バインド完了後に常時点灯になります。

※スレーブ送信機のバインド信号は、「・」から変化はしません。

Step 3 APP と接続 (アプリ名：GX-GPSHawk)

・端末の Wi-fi 接続を開き、接続リストの中から“GPS PRACTISE DRONE- ****”と接続し、APP を開く。

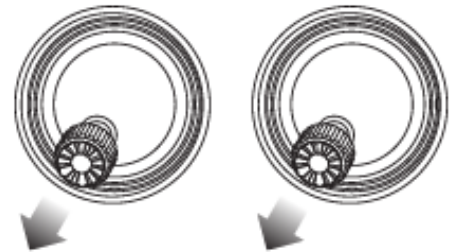


・カメラの映像が端末の APP に映っていることを確認してください。

Step 4 ジャイロリセット

・送信機の両スティックを左下に倒し、送信機から“ピッ”の音が鳴るまで倒し続ける。

・もしくは APP の右上にあるペンチのアイコンをタップし、「その他」の中にある「加速度センサーキャリブレーション」の右にある「実行」をタップする。

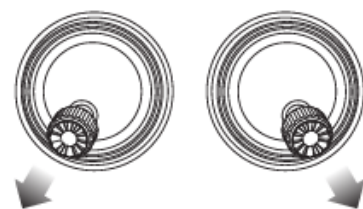


Step 5 GPS 信号サーチ (コンパスキャリブレーション)

- ・ 8 ページの方法を参照に Step 3 まで行ってください。
- ※室内で行った場合、GPS 信号は見つからない為、完了できません。
(室内にて、APP を起動しながら行った場合、最後の GPS 信号検索で GPS 信号を受信できない為、アプリ上でコンパスキャリブレーションの動画が終了せずループ状態となります。その場合は、一度 APP を強制終了し、再度アプリを立ち上げてください。)
- ・ GPS 信号検索終了後、ジンバルの自動調整がスタートします。

Step 6 ロック解除 (プロペラ始動)

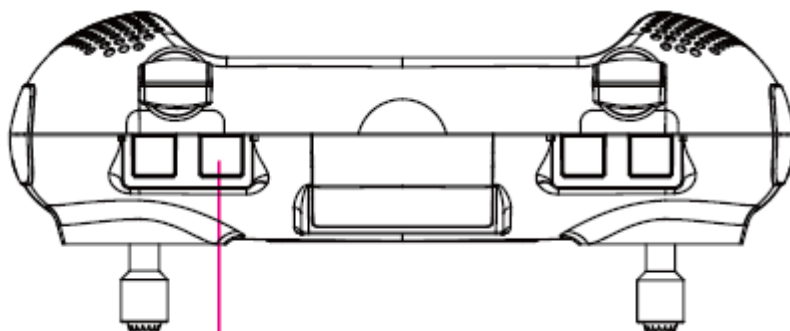
- ・ 送信機の左スティックを左下、右スティックを右下にすることで、プロペラが回転する。
- ※GPS ON モードでは、GPS 信号が 11 未満の場合、ロック解除できません。



- ・ プロペラ回転後、スロットルを上昇に倒せば、ドローンが飛び立ちます。
- ・ ドローンが地面にある状態で、以下の状況にあるとプロペラの回転が止まります。
 - プロペラが止まるまで、スロットルを下 (下降) に倒し続ける。
 - ロック解除後、20 秒以上操作しない。
- ・ ドローン本体が逆さまになった場合、プロペラは強制的に止まります。

速度調整

- ・ 送信機の飛行速度切り替えスイッチを押し、ピッの時はロー (低速)、ピッピッの時はハイ (高速) となります。
- ・ また液晶ディスプレイから LOW/HIGH で確認は可能です。



飛行速度切り替えスイッチ

GPS 自動帰還

- ・GPS 自動帰還（リターン・トゥ・ホーム）機能は、離陸した場所に戻る機能です。
- ・GPS 自動帰還は3つの方法で起動します。（手動/低電力/無信号）

1) 手動による自動帰還

- ・送信機の自動帰還を長押しした時、送信機からピッピッの音が鳴り続けます。
- ・ドローンの位置が離陸地点から30メートル以上離れている場合、最初に約10メートルの高さまで上昇し、次に離陸地点の直上まで移動し、最後垂直に降下します。
- ・最後の垂直に降下している場合を除き、途中で帰還をキャンセルするには、再度自動帰還スイッチを長押ししない限り、中止することはできません。
- ・離陸地点から30メートル以内の場合は、その場で着陸します。

2) 低電力自動帰還

- ・ドローンの残電量が30%未満の時に、自動帰還が発動します。
- ・低電力での自動帰還が発動した際、速やかに安全な場所で着陸し、バッテリーを交換するか飛行を終了してください。

注意：低電力での自動帰還中は、最後の降下中以外は、操作しないでください。操作することによって、自動帰還が無効になる可能性があります。

3) 無信号帰還

- ・ドローンと送信機のバインドが切れた時、ドローンは自動帰還モードに入ります。

注意：

- ・自動帰還は離陸地点の直上に戻り、降下し始めますが、その際にスティックによる下降操作をすると、降下速度が速まり、非常に危険です。
- ・安全に着陸できるよう、前後左右を微調整してください。
- ・ただし、機体の転倒を防ぐためには、地面に近づいたら、前後左右の操作をせずに、まっすぐ下に着陸してください。

障害物センサー

・必ず本体の電源をオフにしてから、機体上部にある蓋を付属キットで外し、障害物センサーを取り付けてください。

・障害物センサーが作動するのは、GPS ON モードのみです。GPS が正しく受信できない環境では使用できません。

・障害物センサーの作動中、水平方向への進行方向をセンサーで察知し、障害物がある場合、機体の動きを制御します。

※屋内で障害物センサーは使用しないでください。

<障害物との水平距離>

- 1) 20M 以内の場合、送信機から警告音が鳴ります。
- 2) 10M 以内の場合、送信機から警告音が鳴り続けて、減速します。
- 3) 5M 以内の場合、障害物方向へ前進ができなくなり、上昇下降の操作は可能です。

注意: 障害物センサーを付けて飛行中、障害物との距離によりドローンが水平方向に操縦できなくなった場合は、速やかにその場に着陸させるか、障害物の影響を受けない高度まで上昇し、立て直してください。センサーは非常にセンシティブですので、僅かな障害物でも反応する事があります。

機体登録

2022年6月20日より、100g以上の無人航空機には機体登録とリモートID搭載が義務化となった為、飛行する前に必ず機体登録を行ってください。

登録する際に必要な情報は以下の通りです。

製造者名：株式会社 FiveStarGroup

型式名：NEXAIRSX1

機体の種類：マルチローター

製造番号：ジンバルの横のQRコードから読み取れます。(6桁)

リモートID有無：あり(外付け)→内蔵されていますが、当局の基準で外付けとなります。

リモートID機器製造者名：株式会社 Braveridge

リモートID機器型式：BVRPA

リモートID機器製造番号：ジンバルの横のQRコードから読み取れます。(15桁)

機体重量：0.52kg 最大離陸重量：0.52kg

寸法：0.30 x 0.30 x 0.15 (高さ)

リモートIDはBraveridge製の製品を搭載しています。

この製品のリモートID書き込み方法は以下のサイトよりご覧いただけます。

https://drive.google.com/file/d/1RM3TcHLVA8uRfO1_oJP7o2I9tM2xi5AQ/view

※上記説明書9ページのリモートIDへの電源供給はドローン本体の電源を入れる事により

ON になります。10 ページの機器製造番号の確認はドローン本体ジンバル横のシールに記載の 15 桁の数字です。

GX -GPSHawk アプリ

アプリ主要の機能について説明します。

メイン画面



- 1) システムのステータス
このアイコンは、機体の飛行ステータスやさまざまな警告メッセージを表示します。
- 2) 送信機の信号強度
ドローン本体が送信機から受けている無線信号の強度を示します。
- 3) GPS の信号強度
現在の信号強度を示します。白色のバーが適切な GPS の信号強度を示します。
- 4) バッテリーの電圧
気温の変化により現在ドローンバッテリーの電圧が表示されます。
- 5) 飛行ログ
ドローンの飛行記録が表示されます。
- 6) 設定
「マップ」：画面左下の現在地のマップを調整し、マップの種類を変更することができます。

「その他」：加速度センサーキャリブレーションの実行ができます。

※コンパスキャリブレーションは、送信機から実行する必要があります。

- ① 加速度センサーキャリブレーション
機体を真っ平らな地面に置き、「実行」をタップします。

② コンパスキャリブレーション

「実行」をタップしますとプロポから実行するようメッセージが流れます。
水平回転→縦回転→GPS 信号捕捉の順番に動画が流れます。
※必ず屋外で行うようにしてください。

なお、ウェイポイントの設定は開発中のものですが、設定を変更しても影響は与えません。

7) 静止画／動画ボタン

タップして静止画撮影モードと動画録画モードを切り替えます。

8) 撮影／録画ボタン

タップして静止画の撮影または動画の録画を開始します。

9) 再生

タップして再生ページに進み、撮影した静止画や動画をプレビューします。

1 0) フライト情報

H 高度：ホームポイントからの垂直距離

D 距離：ホームポイントからの水平距離

HS 垂直速度：垂直方向の移動速度

VS 水平速度：水平方向の移動速度

1 1) 戻る

タップすると、メイン画面に戻ります。

1 2) ドローニー機能（GPS ON モード時のみ発動可能）

離陸後の後ろと上に障害物がないことをご確認の上、実行すると、ドローンが後ろに下がりながら、上昇していきます。

移動距離は発動した場所から約4メートル上昇し、後方への移動距離は30～40メートル。

※後ろと上に障害物がある場合、衝突など故障の原因となります。
上記による故障は保証の対象外となります。

1 3) 自動帰還機能（GPS ON モード時のみ発動可能）

タップ後、白いバーを左から右へスライドすると発動。

詳しい説明は13ページの手動自動帰還を参照してください。

1 4) 地図

Mini Map をタップして、カメラビューとマップビューを切り替えます。

付録・仕様

機体

重量：	516g
対角サイズ：	290 mm
最大上昇下降速度	6m/s(速度ハイ)、4m/s (速度ロー)
最大速度	10m/s(速度ハイ)、5m/s (速度ロー)
最大傾斜速度	35°
運用限界高度	5000 m
最大風圧抵抗	10m/s
最大飛行時間	約 17 分
動作環境温度	0~40°C
GPS 測位システム	GPS+GLONASS+GALILEO
動作周波数	2.400~2.483GHz
トランスミッター出力 (EIRP)	<20dBm
ホバリング精度の範囲	垂直± 0.5 m (GPS ポジショニング) 水平± 1.5 m (GPS ポジショニング)

ジンバル

安定化：	3 軸 (ピッチ、ロール、ヨー)
操作可能範囲	ピッチ：-90~30°
最大傾斜速度	90° /S
角度ぶれ範囲	±0.01°

障害物センサー

対応高度	0~10 m
動作範囲	0~10 m
障害物検知範囲	0.7~30 m
測定周波数	前方：10Hz
動作環境	地表の様子が明瞭で、適切な明るさがある状態 (15ルクス以上)

カメラ

センサー	1 インチ CMOS、有効ピクセル数：2000 万画素
レンズ	FOV (視野角) 100°、f/2.15
ISO レンジ	ビデオ：100-3200
写真：100-3200	
静止画モード	スマホ：7680 x 4320/5760 x 3240 (72 dpi) SD カード：2976 x 1680(96 dpi)
動画モード	スマホ：1920 x1080 (25p) SD カード：2976 x 1680(25p)
ビデオ最大ビットレート	100Mbps
対応ファイルフォーマット	FAT32 (32GB 以下) exFAT (32GB 超)
静止画	JPEG
動画	MP4
対応 SD カード	microSD、最大容量：128GB 書き込み速度≥15MB/s、クラス 10 または UHS-1 規格が必要
動作環境温度	0~40°C

送信機

動作周波数	2.400~2.483GHz
最大転送距離	300 m (マスタープロポと機体の転送距離) 10 m (スレーブとマスタープロポの転送距離) (障害物や干渉がない場合)
動作環境温度	0~40°C
バッテリー	500mAh LiPo 1s
送信機出力	20 dBm
動作電流/電圧	0.5A @3.7V
フライトバッテリー	
容量	3200 mAh
電圧	7.7 V
バッテリータイプ	LiPo 2S
電力量	24.64Wh
正味重量	153.6g
充電環境温度	5~40°C
最大充電電力	24.64Wh

よくあるご質問

Q1：送信機の上にあるアンテナがうまく回らないのですがどうしたら良いですか？

A1：アンテナをまっすぐ前に、曲がった状態で好きな方向に少し力を加えるだけで、360度に回せるようになります。

Q2：本体セットに細長いスポンジが付属していますが、用途はなんですか？

A2：ドローンのスタンドの凹みに貼るクッションです。
一旦二本に分けて頂いて、左右のスタンドに貼ってお使いください。

Q3：離着陸時の注意点はありますか？

A3：離陸時はスロットルを上昇方向へ遅滞なく操作してください。上昇方向へゆっくりスロットルを操作すると、不安定になる場合があります。遅滞なく地面より離し、頭上付近の高度まで上昇させてください。また、着陸時は地面付近で前後左右に操作すると不安定となる場合があります。ある程度の高度（肩の高さくらい）以下は、真っ直ぐに降下させて、着陸させてください。

Q4：着陸しても、プロペラが止まらないのですが、どうしたらいいのですか？

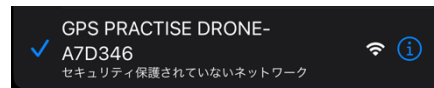
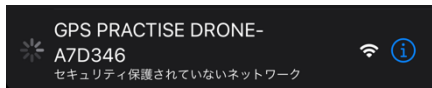
A4：着陸後、スロットルを真下に倒し続ければ、止まります。スティックが少しでも斜めに入っていると止まらないことがあります。緊急停止スイッチは装備していません。機体が上下に反転した場合は強制的にプロペラが停止します。

Q5：自動帰還やドローニーを発動時、途中でキャンセルはできますか？

A5：自動帰還の場合は手動で発動した場合のみ、再度スイッチ操作をすればキャンセルできます。ドローニーも同様に再度スイッチ操作をしてください。

Q6：アプリ画面にカメラの映像が映らないのですが？

A6：アプリを一度閉じ、スマートフォンやタブレットの設定から Wi-fi 接続がきちんとされている事を確認してください。その後アプリを立ち上げれば、カメラの画像が映ります。



もし、まだ映ってなかったら、Wi-Fi 接続がきちんと出来ていないか、アプリを一度閉じずに Wi-Fi 接続を行なったかのどちらかになります。

再度、最初から行ってください。（上記右図の青色のチェックが必要）

また Wi-Fi 一覧に“GPS PRACTISE DRONE- ****”が出てこない場合は、Wi-Fi 機能をオフにしてから再度オンにすると、端末側が Wi-Fi 信号のリサーチを行います。

Q7：コンパスキャリブレーションがうまくできないのですが？

A7：屋内で行った場合、金属などの影響を受けやすく、GPS 信号も捉えることができない為、なるべく屋外で行ってください。

また、垂直回転はカメラを下か上に向けて、回すようにしてください。

修理・サポート

〈修理の申し込み〉

下記 QR コードの修理見積もりフォームからお申し込みください。



〈NEXAIRS X1 カスタマーサポート〉

下記 QR コードの LINE 公式アプリからお問い合わせください。



(企画・販売元) 株式会社 Five Star Group (NEXAIRS DRONE SOLUTION 事務局)
〒102-0074 東京都千代田区九段南 1-5-6 りそな九段ビル 5F KS フロア
info@nexairs.com

(製造元) 株式会社 KALEIDOSCOPE KNOWLEDGE
〒160-0023 東京都新宿区西新宿 3-3-13 西新宿水間ビル 6 階
info@ke-ke.co.jp

本内容は予告なく、変更される場合があります。

Rev03 2023.05.10