

RTK Dual-band GNSS Receiver

2周波RTK-GNSS受信機

快測ナビ 接続ガイド

はじめに

この度はGW01をお買い上げいただきまして誠にありがとう ございます。本書では株式会社建設システム製のICT施工現場 端末アプリ快測ナビでの使用方法を解説いたします。 本書の指示に従って設定を行ってください。

v1.0.1



GEO WALKER

はい	じめに		 0
目〉	欠		 1
1.	GEO	WALKER アプリの設定	 2
2.	快測ナ	ビの設定	
	2-1.	新規現場の作成	 7
	2-2.	GNSS モードへの切り替え	 8
	2-3.	GEO WALKER との接続	 10
	2-4.	測位データの品質確認	 12
	2-5.	既知点での精度確認	 13
	2-6.	観測設定	 14
	2-7.	ローカライズを行う	 15

▲ 注意

■プランによる違いについて

快測ナビでは GEO WALKER を使用する際は、快測ナビアドバンス版を お持ちの場合のみご利用いただけます。

スタンダード版ではご利用いただけませんのでご注意ください。

■観測方式について

快測ナビを利用する端末の位置情報で観測します。 画面上には FIX 状態や FLOAT 状態などの表記は出ませんので ご注意ください。

■初期設定について

本書では GEO WALKER アプリケーションの設定からスタートします。 Bluetooth や疑似ロケーションの設定はクイックスタートガイドを参照の上 設定をお願い致します。





1.GEO WALKER アプリの設定

GEO WALKER にはサードパーティー製のアプリケーションやソフトウェア等で 位置情報が利用できるよう、端末自体に搭載されている GPS の位置情報を GEO WALKER の位置情報に書き換える機能を有しております。

①GEO WALKER アプリを起動しセレクトデバイスに GWO1を指定し、トップ画面上の [設定]をタップする。

GEO WALKER	Ø	۵		
Select Device GW01	Ţ	ľ	/er:2.9. Start	175
Navigation				
時刻				
緯度				
経度				
楕円体高(WGS84)				
移動スピード(Km/h)				
移動方位*(北0右回り)				
推定水平精度(m)				
推定垂直精度(m)				
推定方位精度。				
使用衛星数				
Fix Mode				



②画面を下にスクロールし、[RTK] をタップします。



③移動局を ON にし、移動局用キャスターホストをタップします。



④Ntrip Caster タイプをタップし、データサービス各社を選択します。





GEO WALKER

⑤Caster host 内の情報をそれぞれ入力します。







情報入力について

ホスト	配信会社から送付されるアドレスもしくはIPアドレスを入力します。 例 xxx.xxx.com xxx.xxx.jp など
ポート 番号	通信に使用するポートです。デフォルトで 2101 が指定されています。 例 2101 5001 など
マウント ポイント	配信されている情報の種類を識別する ID です。GNSS の種類や配信方式に よって異なります。配信会社ごとにマウントポイントは異なります。
ユーザー名	配信サービスに接続するユーザー名です。ユーザー ID と記載されている 場合もあります。
バスワード	配信サービスに接続するパスワードです。

-4-

⑥戻るボタンをタップし、2つ前のメイン画面に戻ります。



⑦[Start]をタップし測位を開始します。右画面のようにFixModeにFIXED 表示が出れば設定は終了です。

WALKER	0	۵		:
Select Device GW01		I	Ver:2.9.' Start	177
Ntrip status				•
Local Address				
RTCM3				
(Rate sec)				
Navigation (JGD2)	011 R)			
经度				
格円体高(WGS84)				
標高 (FGM96 Geoid)				
移動スピード(Km/h)				

空が開けている環境下で FIXED 表示にならない場合は、前述の設定をご確認 ください。 ⑦ステータスで FIXED 状態であることを確認したら、そのままホーム画面に戻り 快測ナビを起動します。(GEO WALKER の測位機能はバックグラウンドで作動 しています。)

Comparison 0 (247) (0.0-2) Example Ex	
the service se	
Nrip status Nrip 2022-06-16 12/27 時間 2022-06-16 14/277 時間 2022-06-16 14/277 線電 35.6654/20 程度 137.0458400- 何時度(WCSB4) 17.0458400- 何時度(WCSB4) 17.0458400- 何時度(WCSB4) 17.0458400- 何時度(WCSB4) 17.0458400- 有限支援の支援(WCSB4) 15.15 支援の支援(WCSB4) 0.01 東空の支援(WCSB4) 0.01 東空の支援(WCSB4) 0.01 東田原電数 20.00000000000000000000000000000000000	
Ntrip status Navigation (JGD2011.R) 時間 2022-06-16-14-27× 端菜 325-168-5427× 端菜 137.04884000 細門は煮(WOSA) 103-5 香菜(cloak excel) 136 建築力会(WOSE) 103-5 建築力会(WOSE) 103-5 建築力会(WOSE) 001 ビデンカ会(WOSE) 001 ビデンカ会(WOSE) 001 ビデンカ会(WOSE) 001 ビデンカ会(WOSE) 001 ビデンカ会(WOSE) 001 ビスカ会(WOSE) 0100000000000000000000000000000000000	
Navigation (JGD2011-R) 時間 2022-06-16 14:27% 線度 35:76854200 期間実施(vostak) 137.06854200 期間支施(vostak) 190.55 常数力だ(vostak) 73.56 常数力だ(vostak) 73.56 常数力だ(vostak) 73.57 常数力だ(vostak) 73.57 常数力だ(vostak) 73.57 第二次第二次第二次第二次第二次第二次第二次第二次第二 第二次第二次第二次第二次第二次第二次第二次第二次第二次第二次第二次第二 第二次第二次第二次第二次第二次第二次第二次第二次第二次第二次第二次第二次第二次第	
時間 2022-04-61 41-277 総軍 35 (665420) 総要 137 0.4884(00) 相同核(WGS4) 109 54 信葉 (004% Geod) 73 64 特素22-07(WD4EP) 151 0 常定が考報版(m) 0.00 定定書報版(m) 0.01 定定者報版(m) 0.01 定定者報版(m) 0.01 定定者報版(m) 0.01 定定者報版(m) 0.01 定定者報版(m) 0.01 定述者報版(m) 0.01 同志 20 (0.01)	
総定 35.16854200 構定 317.0484000 和学は英心(34.04.00) 和学は英心(34.04.00) 都高力(2-ド(45.04.00) 第3人(2-F(45.04.00) 第3人(2-F(45.04.00)) 第3人(2-F(45.04.00)) 第3人(2-F(45.04.00)) 第3人(2-F(45.04.00)) 第3人(2-F(45.04.00)) 第3人(2-F(45.04.00)) 第3人(2-F(45.04.00)) 第3人(2-F(45.04.00)) 第3人(2-F(45.04.00)) 第3人(2-F(45.04.00)) 第3人(2-F(45.04.00)) 第3人(2-F(45.04.00)) 第3人(2-F(45.04.00)) 第3人(2-F(45.04.00)) 第3人(2-F(45.04.00)) 第3人(2-F(45.04.00)) 第3人(2-F(45.04.00)) 第3\lambda(2-F(45.04.00)) 第3\lambda(2-F(45.04.00)) 第3\lambda(2-F(45.04.00)) 第3\lambda(2-F(45.04.00)) 第3\lambda(2-F(45.04.00)) 第3\lambda(2-F(45.04.00)) 第3\lambda(2-F(45.04.00)) 第3\lambda(2-F(45.04.00)) 第3\lambda(2-F(45.04.00)) 第3\lambda(2-F(45.04.00)) 第3\lambda(2-F(45.04.00)) 第3\lambda(2-F(45.04.00)) 第3\lambda(2-F(4	
経費 137.04884000 南円体高(NVGS44) 109.52 標書(EUA946 Geold) 73.66 種類(EUA946 Geold) 73.66 種類力な(HC667) 151.1 推定次平和度(m) 0.00 推定型高額度(m) 0.00 推定型高額度(m) 0.00 使用電量数 20.05005 EVE	
相可体系(MOS34) 1095- 標準(EDM966med) 73-60 標準(EDM966med) 73-60 時載力だ(北む毛田?) 151.1 定火平和風(m) 0.00 相定光年和風(m) 0.00 相定正常和風(m) 0.01 使用電量数 20 DCMSE EVEN	
(書意(EMMA Gead) 73.60 (書称)などード(km/h) 0.7 (書称)などード(km/h) 0.7 (書な)などにおび) 151.7 (常次下和風(m) 0.01 者定于症情報(m) 0.01 者定方症(報定 81.5 使用需要数 20 DCAUSE EVE	
移動スピード(Km/h) 0.1. 移動気化(10右回り) 151.2 推定水平構成(m) 0.01 推定方位構成 81.5 使用電量数 25 位構成 20 DONISE EUC	6
推定水平積度(m) 0.01 推定垂直積度(m) 0.01 推定方位精度* 81.9 使用哪星数 20 DONSS EVS Fix Mode 20 DONSS EVS	4
推定要否精度(m) 0.01 推定方位構度* 81.5 使用索星数 2 D DGAISS EVEN	Å.
推定方位構成*	
使用衛星数 2 Fix Mode 2D DCNSS EIVE	a a
Fix Mode 2D DONSS EIVE	8
	-
Base line	
4 6	2
	D





2-1. 新規現場の作成

新規現場を作成します。 既に現場作成がお済みの場合は次のページからお読みください。

①3D 施工用現場を作成します。



②現場名、作成者を入力します。



③データパッケージ、座標データ、路線データを取り込みます。 詳細は建設システム快測ナビマニュアルをご覧ください。





2-2.GNSS モードに切り替える

モードを、「TS モード」から「GNSS モード」に切り替えます。同様の手順で、 [GNSS モード]から [TS モード] への切り替えも可能です。

①メインメニューのツールバーにある通信設定をタップし、GNSS モードに切り替えます。





②内容を確認し、[OK] をタップします。







確認

m. XY: ±20mm)のばらつき

■接続画面でのモード切り替えについて

TS モードの通信設定画面や、GNSS モードの GNSS 接続画面でも右上のアイコンから モードを切り替えることができます。



TS モード	
通信設定画面	





GNSS モード	
GNSS 接続画面	



2-3.GEO WALKERとの接続を行う

観測方式を選択し、端末位置情報を選択します。

①ツールバーの [GNSS 接続] をタップし、観測方式を選択します。





②固定局、移動局はそのままで [開始] をタップします。



■アンテナ高の入力について

GNSS 機器と接続後、既知点での精度確認をおこないます。 精度確認する既知点を選択して観測します。

①ツールバーの [GNSS 接続] をタップし、 2 アイコンを選択します。





②アンテナ高を入力します。ポール長 + アンテナ定数 80mm を数値に入力します。







アンテナ高はポール長を計測し、 そこにアンテナ定数の 80mm を 足した数字を入力してください。

2-4.測位データの品質確認を行う

適切な品質で測位できているか確認します。

測位品質の状態を確認します。

現場名の右にあります推定位置精度を確認します。



推定位置精度が 1.4cm であることを確認してください。 それより数値が大きい場合は FIX していない可能性がありま す。



また測位品質は GEO WALKER 本体の LED でも確認することができます。 本体ラベルの Ntrip/MB LED が点灯していれば FIX 状態です。

2-5.既知点での精度確認を行う

既知点と比較して精度の確認を行う必要があります。

GNSS 機器と接続後、既知点での精度確認をおこないます。 精度確認する既知点を選択して観測します。

①ツールバーの [GNSS 接続] をタップし、 2 アイコンを選択します。





GNSS接	続	Ľ.
规测方法	端末位置情報	R
固定局	接続先:	
メーカ	TOPCON	\odot
機種名	4 HiPer HR	\odot
	固定局を開始	
移動局	接続先:	
メーカ	TOPCON	\odot
機種4	B HiPer HR	\odot
高度角	マスク 15	度
		_
キャンセル	切断	開始

②[LIST] または [MAP] から確認する既知点を選択します。 既知点に GNSS アンテナを設置し、既知点座標と GNSS 測位座標の差を 確認します。





-13-



2-6.観測設定を行う

観測設定で記録時の観測回数の設定を行います。

①ツールバーの [観測設定] をタップし、観測設定を行います。





N回平均:記録時の観測数を設定します。



2-7.ローカライズを行う

基準点での測位を行いローカライズを適用します。

①[ローカライズ]をタップして、補正方法を選択します。





②ローカライズに使用する既知点の座標を[LIST] または [MAP] から選択し、





③結果を確認し、[OK] をタップします。

2 快測ナビの設定





④観測した補正点が追加されました。同様に②~③を繰り返し、

3点以上を観測します。





⑥残差を確認し、ローカライズに適しない場合はチェックを外します。



⑥[OK] をタップし、ローカライズを完了します。

