

RTKGO

ユーザーマニュアル

GNSS · RTK · NTRIP

1.0.0-dev · 2026.10 · ja

目次

01・ご使用の前に	03
02・画面と測位状態	04
03・作業の開始	05
04・補正データソース	06
05・トンネル接続とデバイスのペアリング	07
06・測位情報と衛星情報	08
07・ローバー設定	09
08・ネットワークとバックグラウンド動作	10
09・診断とトラブルシューティング	11
10・言語・横向き表示・参考情報	12
F01・画面と測位状態	13
F03・補正データソース	14
F04・ローバー設定	15
F05・診断とトラブルシューティング	16
F02・言語・横向き表示・参考情報	17
用語	18

ご使用の前に

RTKGO は補正データサービスへの接続、測位状態の確認、ローバー作業の管理に使用します。

準備

機器の指示に従ってアンテナを接続し、衛星を観測しやすい環境と利用可能なネットワークを準備します。

操作手順

- 01 システムの位置情報を有効にし、正確な位置情報へのアクセスを許可します。
- 02 バックグラウンド作業前に通知、バックグラウンドの位置情報、バッテリー設定を確認します。
- 03 サービス提供者から接続情報またはペアリング手順を入手します。

期待される結果

機器と接続情報の準備が整います。

確認と対応

遮蔽物や反射は測位に影響します。図のアドレス、アカウント、現場データをそのまま使用しないでください。

画面と測位状態

主な画面はワーク、データ源、デバイス、診断です。接続状態と測位解の状態は異なる処理を示します。

準備

ワーク画面を開き、受信機の新しい出力を確認します。

操作手順

ワーク

データ源

デバイス

診断

- 01 ネットワーク、トンネル、NTRIP の状態を個別に確認します。
- 02 固定解、フロート解、単独測位、差分測位、未測位などの解状態を読み取ります。
- 03 補正データの経過時間と測定値の鮮度を確認します。

期待される結果

Fixed は固定解、Float はフロート解です。古い値はリアルタイムの測定値ではありません。

確認と対応

ネットワーク接続や補正データ受信だけでは Fixed を証明できません。精度推定値や衛星数だけで測量成果を判定しないでください。

実機画面: F01

作業の開始

受信機、ネットワーク、補正データソースを準備してから作業を開始します。

準備

利用サービスと作業地域に適したソースを使用します。

操作手順

作業開始

作業停止

- 01 必要な補正データソースと接続方法を選択します。
- 02 ワーク画面に戻り、作業開始を選びます。有効な補正データと新しい測位出力を待ちます。
- 03 解状態と作業品質要件を確認します。終了時は作業停止を選び、確認します。

期待される結果

現在の接続、補正データ受信、測位解が表示されます。

確認と対応

画面を閉じる操作と明示的な停止は異なります。停止すると自動復旧も停止します。品質が不十分な場合はトラブルシューティングを参照してください。

実機画面: F01

補正データソース

直接 NTRIP ではサーバーアドレス、ポート、マウントポイントを指定し、必要に応じて認証と暗号化を設定します。

準備

有効な接続情報を用意し、パスワードと認証情報を保護します。

操作手順

- 01 ソースを追加または編集し、サーバー、ポート、必要な認証情報と TLS を設定します。
- 02 可能な場合はサーバーのソーステーブルを取得してマウントポイントを選びます。サービス要件に従って実際の GGA 位置送信を設定します。
- 03 保存してソースを選択します。接続設定の変更を適用するときは、表示に従って停止して再接続します。

期待される結果

保存したソースが一覧に表示されます。変更が適用されるまで実行中のセッションは現在の設定を使用します。

確認と対応

使用中のソースを切り替えると元の接続が終了します。削除するとセッションが停止する場合があります。確定前に対象を確認してください。

実機画面: F03

トンネル接続とデバイスのペアリング

トンネルはペアリング済みの補正サービスに接続します。デバイス登録、ペアリング認証、トンネル確立、NTRIP データ受信には別々の状態があります。

準備

ネットワークを確認し、提供者の手順で有効なペアリングコードを取得します。

操作手順

- 01 デバイス登録を待ち、ペアリング画面にコード全体を入力します。
- 02 認証の検証と安全な保存を待ち、必要に応じてペアリング済みサービス一覧を更新します。
- 03 サービスを選択し、取得機能がある場合は接続設定を取得してからトンネルと NTRIP に接続します。

期待される結果

検証済み認証情報が保存されて初めてペアリング完了となります。トンネル接続後も補正受信を確認します。

確認と対応

トンネル接続だけでは補正データ受信を証明できません。中断後は復旧状態を確認し、同じペアリング要求を繰り返さないでください。

測位情報と衛星情報

衛星情報は観測条件と受信機データの鮮度を把握するために使用します。

準備

空が開けた適切な場所で受信機セッションを実行します。

操作手順

- 01 可視衛星、測位に使用する衛星、信号チャンネルを区別します。1つの衛星が複数周波数を提供することがあります。
- 02 衛星画面で信号分布と観測詳細を確認します。
- 03 測定値を解釈する前に補正データの経過時間、水平推定値、高さの基準を確認します。

期待される結果

新しい衛星情報と測位解を確認できます。チャンネル数が衛星数を上回る場合があります。

確認と対応

信号色は読み取り補助であり精度等級ではありません。補正データの経過時間とネットワーク受信からの経過時間は異なります。平均海面高と楕円体高も基準が異なります。

ローバー設定

RTKGO はローバーとして動作します。通常作業ではロックされた標準測量パラメーターを使用します。

準備

通常は標準設定を維持します。受信機パラメーター変更前に作業を停止します。

操作手順

流動局設定

流動局のカスタム設定を解除

測量

- 01 ローバー設定で最近確認された状態と標準パラメーターの説明を確認します。
- 02 カスタム設定が必要な場合だけロックを解除し、機器で対応が確認された選択肢を使用します。
- 03 内容を確認して送信し、実際の結果と再ロックを確認します。

期待される結果

送信後およびサービス再起動後に編集がロックされます。成功は機器の結果で確認します。

確認と対応

最近確認されたモードは継続的なリアルタイム読み取りではありません。失敗や保留表示を確認し、設定済みと決めつけないでください。

実機画面: F04

ネットワークとバックグラウンド動作

ネットワーク方針とシステムのバックグラウンド権限は継続動作に影響します。

準備

作業前に利用可能なネットワーク方針とシステム制限を確認します。

操作手順

- 01 適切な方針を選び保存します。Wi-Fi のみではモバイル通信に切り替わりません。
- 02 復旧が必要な場合は自動接続を有効にし、一時的な中断後の状態を確認します。
- 03 ホーム画面への移動や画面消灯後は、継続通知とアプリを再度開く操作で動作を確認します。

期待される結果

自動作業が有効な間、一時的なネットワーク中断からの復旧を試みます。

確認と対応

復旧時間はネットワークとサービスによります。認証、証明書、マウントポイント、設定のエラーには対応が必要です。システム終了や制限はバックグラウンド作業を中断する場合があります。

診断とトラブルシューティング

診断でネットワーク、補正データ、受信機、バックグラウンドの状態を区別します。

準備

まずリアルタイム確認を使用します。独立した能動テストは明示的な作業停止が必要です。

操作手順

- 01 未測位や古い出力では、アンテナ、観測環境、権限、システム位置情報を確認します。
- 02 補正データがない場合や切断を繰り返す場合は、サービス情報、マウントポイント、ネットワーク、エラー案内を確認します。
- 03 Float が続く場合は観測条件と補正データの経過時間を、バックグラウンド停止では権限とバッテリー制限を確認します。

期待される結果

確認結果から次の対応を決めます。サポートが必要な場合は必要な診断概要のみを出力します。

確認と対応

パスワード、有効なペアリングコード、機密情報を含めないでください。ネットワークやデータのテスト成功は測位精度の認証ではありません。

実機画面: F05

言語・横向き表示・参考情報

アプリは対応するシステム言語に従います。横向き表示でも機能は同じで、より広い配置になります。

準備

システム言語を確認し、画面の更新を待ちます。

操作手順

- 01 言語変更後は表示と現在の作業状態を確認します。
- 02 横向きでも同じ主要画面を使い、スクロールして測定値を確認します。
- 03 GNSS は衛星測位システム、RTK はリアルタイムキネマティック測位、NTRIP はネットワーク補正転送、RTCM は補正データ形式です。

期待される結果

言語や向きが変わっても操作の意味は同じです。図は実際の画面サイズと異なる場合があります。

確認と対応

Fixed と Float は測位解の状態、Rover は動作上の役割です。問い合わせ時はアプリと文書の版を確認してください。

実機画面: F02

画面と測位状態



ソース名と接続先は非表示です。状態と数値は変更していません。実際の Fixed 中に撮影した図であり、精度や性能の保証ではありません。

画面と測位状態 [➤](#)

補正データソース



ソース名と接続先は非表示です。状態と数値は変更していません。実際の Fixed 中に撮影した図であり、精度や性能の保証ではありません。

[補正データソース](#) ↗

ローバー設定



ソース名と接続先は非表示です。状態と数値は変更していません。実際の Fixed 中に撮影した図であり、精度や性能の保証ではありません。

[ローバー設定](#) ↗

診断とトラブルシューティング



ソース名と接続先は非表示です。状態と数値は変更していません。実際の Fixed 中に撮影した図であり、精度や性能の保証ではありません。

[診断とトラブルシューティング](#)

言語・横向き表示・参考情報



ソース名と接続先は非表示です。状態と数値は変更していません。実際の Fixed 中に撮影した図であり、精度や性能の保証ではありません。

[言語・横向き表示・参考情報](#) ↗

横向きでも同じ主要画面を使い、スクロールして測定値を確認します。

ネットワーク接続や補正データ受信だけでは Fixed を証明できません。精度推定値や衛星数だけで測量成果を判定しないでください。

用語

Fixed solution	固定解
Float solution	フロート解
Rover	ローバー
Correction source	補正データソース
Mountpoint	マウントポイント
Differential age	補正データの経過時間
Start work	作業開始
Stop work	作業停止
Standard parameters	標準パラメーター
Unlock	ロック解除
Custom parameters	カスタムパラメーター

Fixed と Float は測位解の状態、Rover は動作上の役割です。問い合わせ時はアプリと文書の版を確認してください。

RTKGO

文書情報

ユーザーマニュアル

1.0.0-dev · 2026.10 · ja

機器または補正サービスの提供者に、アプリ版、文書版、必要な診断概要を伝えてください。

RTKGO は補正データサービスへの接続、測位状態の確認、ローバー作業の管理に使用します。