

測量計算・電子野帳 (TS)

# A-SurveyAd

Android

エース プロジェクト

2023/01

Ver4.1.9 で追加、修正された機能を説明します。

- ・「座標範囲保存」に、APA 座標を追加
- ・マルチボタンに GPS 関係を 2つ追加
- ・記録簿に、情報を追加
- ・ノンプリからの FH の修正

## 1、「座標範囲保存」に、APA 座標を追加

「座標範囲保存」で、保存できるのは、SIMS と CSV ファイルでした。  
ここに、APA 座標のファイルも追加しました。



## 2、マルチボタンに GPS 関係を 2つ追加

要望がありましたので、マルチボタンに下記の2つを追加しました。

79,GPS 条件

80,GPS シフト量 ON/Off

79は、「GPS 条件」を起動します。

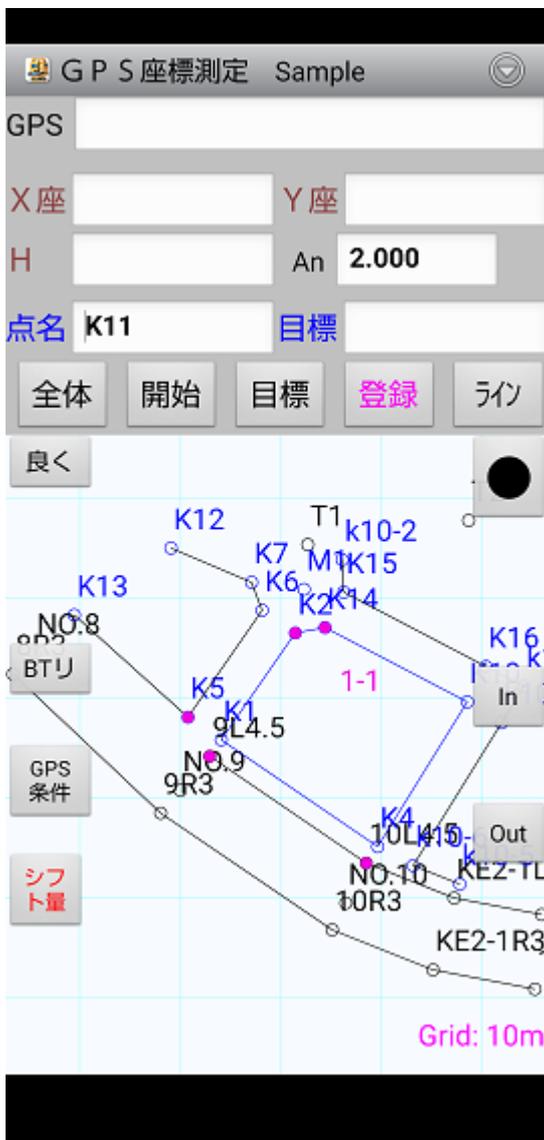
80は、「GPS 条件」にある、

シフト量を有効にする

のチェックボタンです。

「GPS 座標測定」から「BT リモコン」表示した場合、

「開始」、「目標」に名称を変更しました。



### 3、記録簿に、情報を追加

要望がありましたので、追加しました。

モーター機を使用している場合に、自動視準機能を使わないで手動で視準する事がありますね。

例えば、TS条件にある“BS：自動視準しない”や、サーチの項目にある〇なし(手動)です。

この情報は、観測データのどこにも保存されません。

後で、確認できないです。

そこで、今回、記録簿に

「ソキア・トプコン(モーター機)」の場合は

【サーチ：BS：自動視準しない】

【サーチ：なし(手動)】

【サーチ：グローバル】

【サーチ：RC(リモートキャッチャー)】

の情報を、1測定毎に記録簿に保存します。

「ライカ(モーター機)」、「ライカ GeoCOM(モーター機)」の場合は

【サーチ：BS：自動視準しない】

【サーチ：なし(手動)】

【サーチ：自動追尾】

【サーチ：自動視準】

の情報を、1測定毎に記録簿に保存します。

これらは、「TS条件」の設定値を保存するものです。

放射トラバース 23/01/21 10:43:57  
器械点：001 後視点：009  
器械高：1.500  
視準点：009 視準高：1.200  
メ モ：  
水平角：0.0000 鉛直角：95.1005  
斜距離：46.810 水平距離：46.620  
X = -136521.187 Y = -35425.476  
標高 = 2.676 高低差：-0.017

【測距モード：精密】  
【サーチ：BS:自動視準しない】

S R Xターゲット 23/01/21 10:44:00  
シート 0mm 径30mm です。

放射トラバース 23/01/21 10:45:28  
器械点：001 後視点：009  
器械高：1.500  
視準点：012 視準高：1.200  
メ モ：  
水平角：87.0605 鉛直角：93.0410  
斜距離：13.705 水平距離：13.685  
X = -136497.706 Y = -35467.248  
標高 = 6.159 高低差：-0.434

【測距モード：精密】  
【サーチ：なし(手動)】

戻る

進む

23\_01\_21

閉じる

シート 0mm 径30mm です。

放射トラバース 23/01/21 10:45:28  
器械点：001 後視点：009  
器械高：1.500  
視準点：012 視準高：1.200  
メ モ：  
水平角：87.0605 鉛直角：93.0410  
斜距離：13.705 水平距離：13.685  
X = -136497.706 Y = -35467.248  
標高 = 6.159 高低差：-0.434

【測距モード：精密】  
【サーチ：なし(手動)】

放射トラバース 23/01/21 10:46:46  
器械点：001 後視点：009  
器械高：1.500  
視準点：013 視準高：1.200  
メ モ：  
水平角：121.3210 鉛直角：94.2150  
斜距離：11.356 水平距離：11.323  
X = -136490.160 Y = -35468.964  
標高 = 6.029 高低差：-0.564

【測距モード：精密】  
【サーチ：グローバル】

戻る

進む

23\_01\_21

閉じる

## 4、ノンプリからの FH の修正

通常測距で、測定、登録後に ノンプリに変更すると  
FH の値が 0.000 になります。(ノンプリ、シートで FH を 0.000 にしないにチェックを  
付けていない場合)

その後、通常の HVS に戻すと、前回 HVS で測定したときの  
FH の値に自動で戻ります。

上記の処理が出来なくなっていましたので、修正しました。

## 5、その他

「GPS 条件」のログ再生間隔を変更  
0.2 秒を 0.1 秒に変更しました。

「GPS ログの再生」ので使用されます。

ユーザのログファイルを見ていたら

Drogger GPS の 10Hz でのデータが変わっていました。

以前は、

1 秒間に約 8 個のデータが下記の様に出力されていましたが

125008.00

125008.12

125008.25

125008.37

125008.50

125008.62

125008.75

125008.87

最新の Drogger GPS では 1 秒間に 10 個のデータがあります。

233131.00

233131.10

233131.20

233131.30

233131.40

233131.50

233131.60

233131.70

233131.80

233131.90

何も無関係ですが変わった、という情報です。

DG-PRO1RWS のバージョンが、変わったというのが正しいですね。