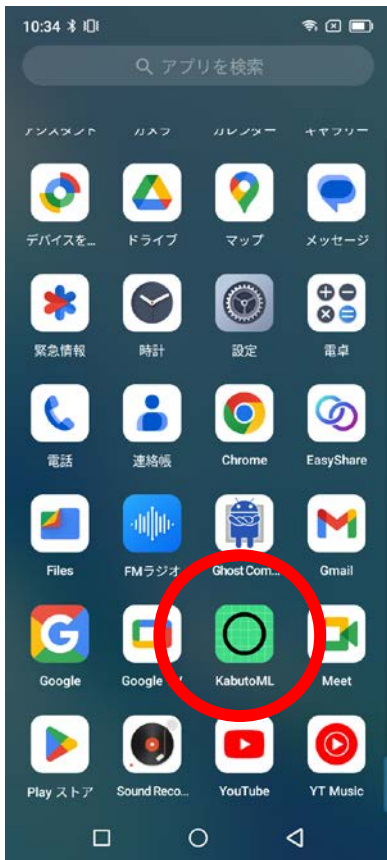


CLAS受信機 + Androidスマホ **KabutoML** 操作マニュアル

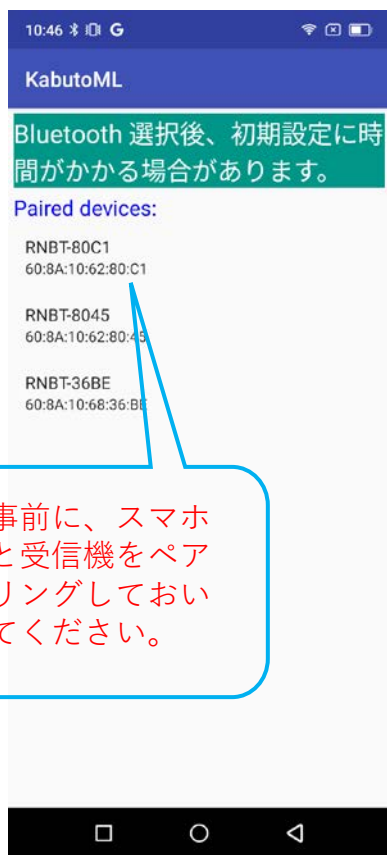
CLAS製 **Gogh**, Ritto製 **MGLR-9PC/Ri**, **MGLR-9PC_Ri-AO** 対応

2024年8月9日

Ryoji TANAKA



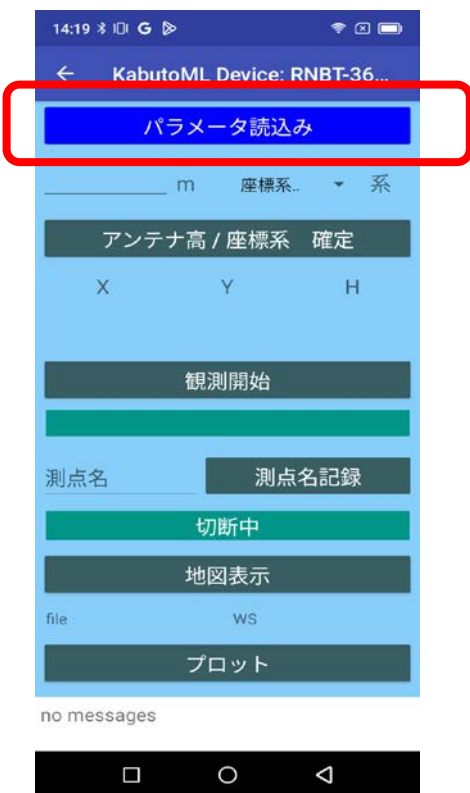
KabutoML起動



Bluetooth選択



初期設定画面



※もう一つのアプリ



※標準のアプリ

もう一つのアプリはCPUの速度が遅いスマホ用です。
標準のアプリはほとんどのスマホで動きます。

まず、標準のアプリをインストールして、起動したときにエラーが出る場合は、もう一つのアプリをインストールしてください。

パラメータ読み込みボタンがあるか無いかの違いだけで、それ以外の操作は同じですから、もう一つのアプリで説明します。



パラメータ読み込みボタンを押す



パラメータ読み込み完了



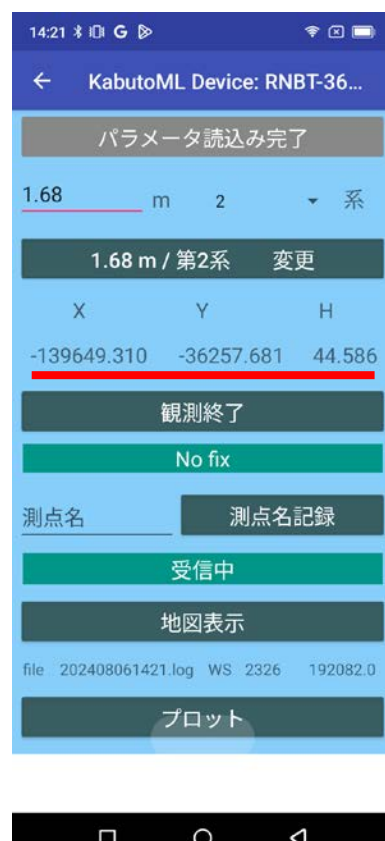
アンテナの高さを入力、座標系を選択



確定



観測開始



元期のXYH座標が表示される



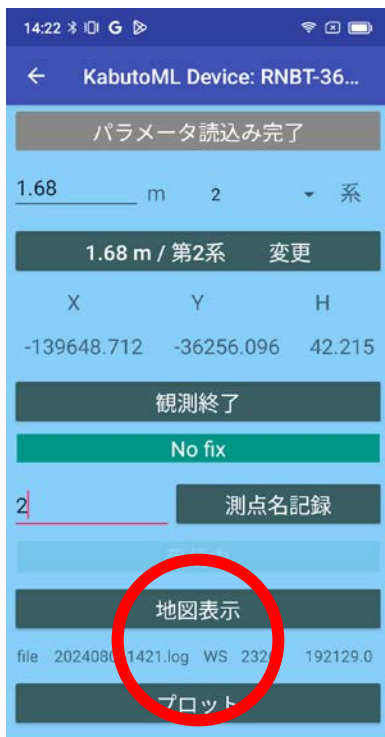
測点名を入力して記録ボタンを押す

地図表示ボタンを押す

測点番号の位置を地図で確認できる



これは観測後にログ取り出し、GoogleEarth にアップしたものです。変換の方法は clas.jp に説明してあります。



ログファイル
名と週秒表示



プロットボタ
ンを押す

プロットは、**サーチモード**
(基準点探し) と、**単なるプ
ロットモード**の2つのモードが
あります。

基準点座標ファイル
(reference.txt) がログファイ
ルと同じフォルダの中にあり、
かつ、受信機の位置と基準点
座標が**1000**メートル以内なら
サーチモードになります。

それ以外は単なるプロット
モードになります。

サーチモードのやり方

・次のような**基準点座標のテキストファイルを作成**してください。ファイル名は「**reference.txt**」で、Excelを使用すると便利ですが、**他のファイル名は使用できません**。

```
A1,-139658.491,-36251.678
2,-139631.381,-36285.661
3,-139616.303,-36268.739
```

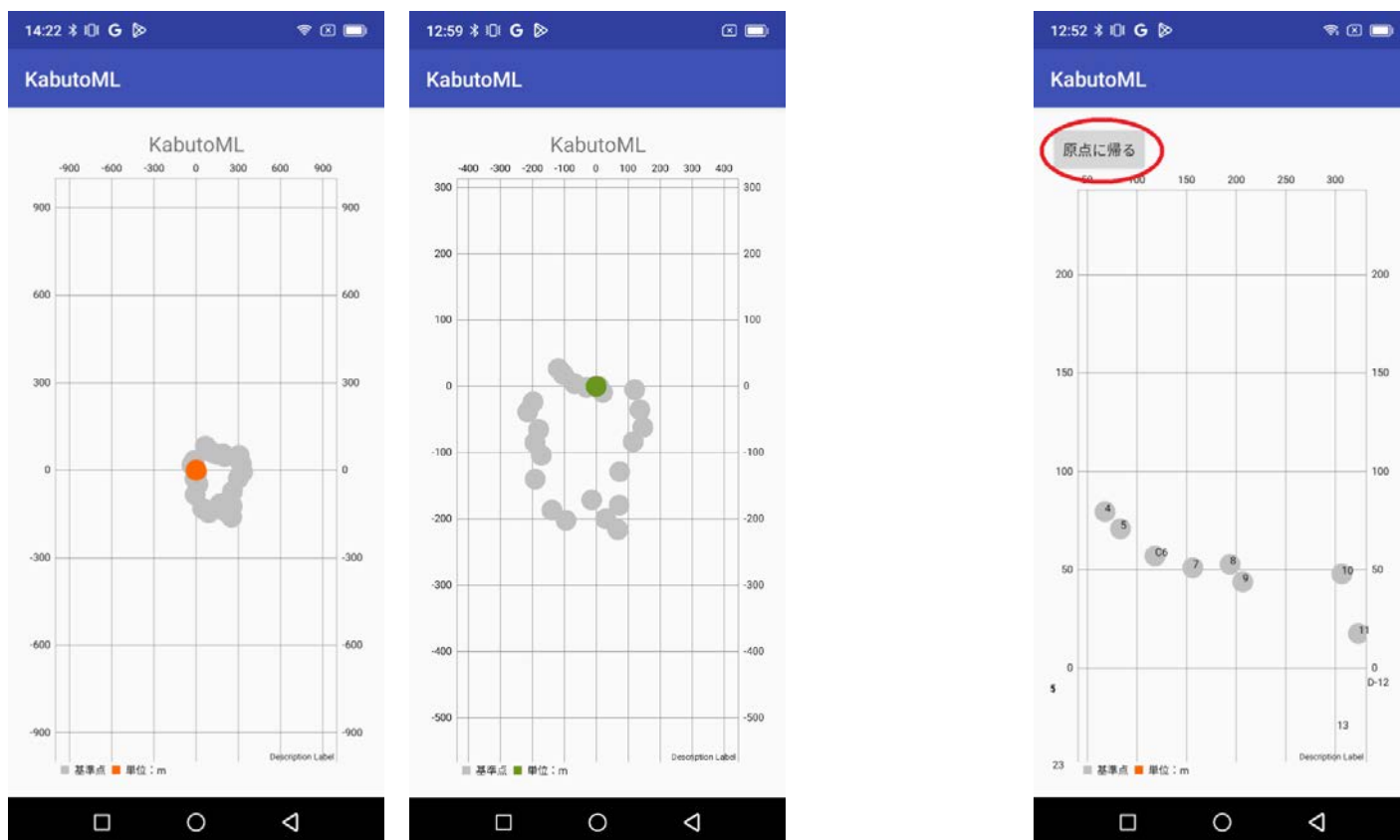
点名、X座標、Y座標 の順（半角のコンマで区切る）ですが、Y座標の後ろに標高など続いていても構いません。平面直角座標に変化したファイルをリネームすると使えます。基準点数は100点までです。

・**PCとアンドロイドをUSBで接続して、**

PC > (スマホの名前) > 内部共有ストレージ > Android > data > jp.clas.ml.kabuto > files > Documents

の中に入れてください。

- ・プロットボタンを押下すると、**現在の位置と reference.txt の座標が 1000 m 以内なら**、次のようになります。

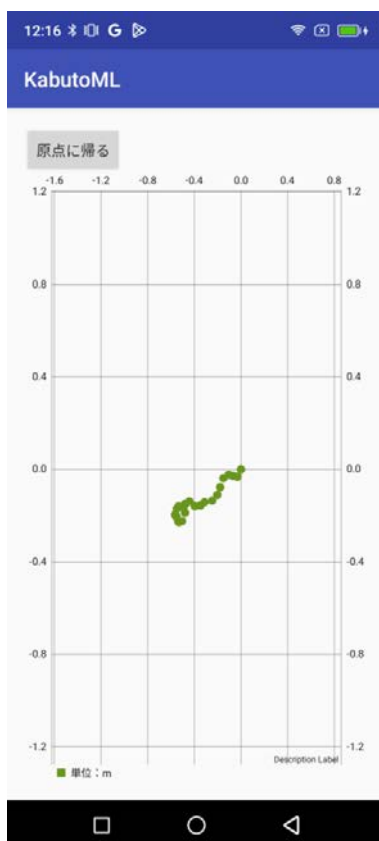


だいたい色は現在の受信機の位置です。FIX するとだいたい色が**緑色**に変わります。灰色はサーチする基準点の位置です。

拡大しすぎて迷子になった場合は、「原点に戻る」ボタンを押してください。

単なるプロットモードのやり方

プロットボタンを押した時に、**reference.txt ファイルが入ってないか**、あるいは、**現在の位置と reference.txt の座標が 1000 m 以上なら**、単なるプロットモードになります。CLAS 精度の確認に使えるでしょう。

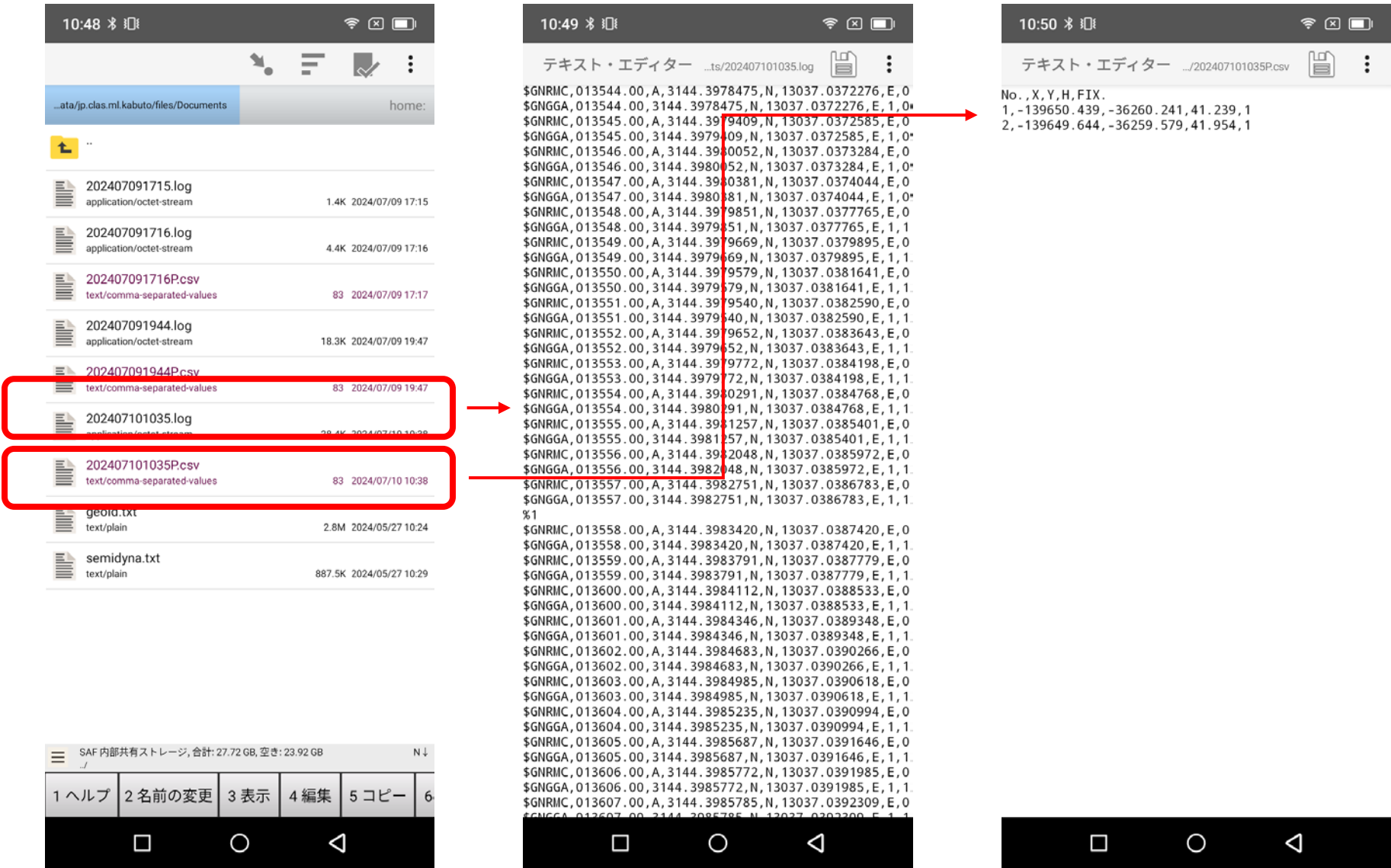


観測後、PC と USB あるいは Bluetooth でつないで、スマホの中身を取り出します。

PC > (スマホの名前) > 内部共有ストレージ > Android
> data > jp.clas.ml.Kabuto > files > Documents

観測開始～観測終了ごとに、ログファイルと、元期の平面直角座標値に変換した観測点の CSV ファイルが保存されます。

観測点名を入力しなかった場合は、ログファイルのみが保存されます。



Documents

ログデータ

測点のCSV

スマホの中身です。

スマホはメモリーが少ないですから、たまにはお腹の中を掃除してください。

ログデータは、そのまま PC 版 KabutoDynaEXE でご利用になれますから、アンテナ高をメモしておいてください。