Drogger GPS に係るアプリのセットアップ方法

2023年3月

一般社団法人 日本松保護士会

Drogger GPS を Android のスマートフォンまたはタブレット端末にインストールする(図1) Android はバージョン 5.0 以上の Bluetooth と Wi-Fi を備えたモデルでインストール可能。なお iOS には非対応。



2. インストールした端末を開発者モードにする。

端末の設定⇒デバイス情報(端末情報) →ビルド番号を7回タップすると『これで デベロッパーになりました』のメッセージが表示される。既に開発者モードになっ ている場合は『開発者向けオプションが既に有効です』のメッセージが表示(図2)。



(図2)

 設定⇒システム⇒開発者向けオプション⇒仮の現在地情報アプリを選択⇒ DroggerGPSを選択⇒戻ると、仮の現在地情報アプリ:DroggerGPS と表示されてい る。(図3)



(図3)

1 / 4

 DG-PR01RWS を起動させ Bluetooth ペアリングをする。
 DG-PR01RWS 本体とアンテナ、モバイルバッテリーを接続させ電源を入れる。アンテナは DG-PR01RWS 購入時に付属しているアンテナでも可能。本事業では受信精度を 上げるため別売りのアンテナを使用している(図4)。
 なお基準局と移動局の両方使う場合は各2セット必要になる。



(図4)

設定→端末の機器接続(Bluetooth)→新しい機器とペア設定をする→DG-PR01RWS が 表示されているので選択する(図5)



(図5)

5. Drogger-GPS の設定(移動局として設定)。Drogger-GPS アプリを開く→『この端 末の位置情報へのアクセスを許可しますか?』等の項目は全て『はい』を選択。項 目が出なければそのまま6へ進む。 6. 設定(歯車マーク) ➡Bluetooth➡自動再接続試行間隔(sec) ➡10を選択(図6)

Drogger GPS	0 🗢 :	1:09 & ♥ び ☞ ⊿ û £51% ← 設定 :	← Bluetooth	t	自動再接続試行間隔(sec)
DG-PRO1RWS02	Start	Service	自動再接続試行間隔(sec) 接続が切断されたとき再接続が試行される間隔。ゼロは再接 場合わません。	ಸ	0 0
Logging Control		Bluetooth 自動起動とBluetooth接続の設定を行います	10sec		10
Navigation		Retries 10sec	接続オプション		O 20
時刻		起動と外部アプリ 起動と外部アプリの連携設定をします boot start app:野外調査地図 delay-2sec	セキュアでない接続 🗌		O 30
程度 楕円体高(WGS84) 標高		トラッキングログとログ領域	ポート番号1を使う		O 60
移動スピード(Km/h) 移動方位"(北0右回り)		Type:開始しない スピードフィルター(km/h):0 Cicle:1 秒 Limit:5MB Space:500MB	キープアライブメッセージ送信する		O 120
推定水平精度(m) 推定垂直精度(m)			接続の持続性が悪い場合は有効な場合があります 🏼		O 240
推定方位精度 [。] 使用衛星数 Fix Mode		レシーパータイプ DG-PRO1RWS			キャンセル

(凶6)	(义	6)
------	---	---	---	---

7. 設定→起動と外部アプリ→Bluetooth 接続後に起動するアプリ→野外調査地図(予 めアプリのインストールが必要)を選択(図7)

Drogger GPS	⑦ ✿ ■ : Ver:2 12 216	1:09 之♥	← 起動と外部アプリ	Blue	tooth接続後に起動するアプリ 通話設定
DG-PRO1RWS02	Start	Service	Androicシステム起動的にサービスを自動起動し	0	連絡先
Logging Control		Blueteoth 自動起動をBluetooth接続の設定を行います	Elletoctriftemで用頭しよ9 日	0	連絡先引用2.3
Navigation	-	Rétries:10se	Bluetooth接続後に起動するアプリ 野外調査地図	0	遠隔初期化
時刻 ¹¹¹		起動と外部アプリ お動と外部アプリ		0	野外観察ノート
端位 経度		add 575m アプリの運動設定をします boot start app.野外調直地図 delay:2sec	起動遅延時間(秒)		野外調查地図
楕円体高(WGS84) 標高		トラッキングログとログ領域	接続直後はCPU負荷が高いため、アプリの起動を指定した時		
移動スピード(Km/h)		Type:開始しない スピードフィルター(km/h):0 Cicle:1 秒 Limit:5MB Space:500MB	間違らせることで通信エラーを粉止します。 2sec	0	電卓
移動方位*(北0右回り) #完水平時度(m)				0	雷託
推定重直精度(m)			NMEAを有効にして終了		PEDL
推定方位精度 [。] 使用衡量数	-	レシーバータイプ	このアプリでBluetooth接続しNMEAを有効にした	0	電話/メッセージ用ストレージ

(図7)

8. 設定⇒RTK→移動局にチェックを入れる(図8)



(図8)

9. ホームに戻り Start ⇒接続が完了すると自動的に野外調査地図アプリが開く。 DG-PR01RWS で GNSS 測位を行っているため、野外調査地図アプリ上の GPS は 0 と表示される(図 9)



 接続が完了すれば Dorgger-GPS アプリは閉じても問題ないが、接続中の Dorgger-GPS ホーム画面上では下記のような情報を確認することが出来る。 推定水平精度(m)・推定垂直精度(m)は数値が小さい程精度が高い。 衛星画面では米国の GPS(ジーピーエス)・ロシアの GLONASS(グロナス)・EU の Galileo(ガリレオ)・日本の QZSS(みちびき)・中国の BeiDou(ベイドゥ)の受信状況・ 受信数の確認が出来る(図 10)



(図 10)

11. 一度設定が完了すれば、次回からは DG-PR01RWS をセッティングした後 Dorgger-GPS を起動させホーム画面の Start を押せばすぐに接続できるようになる。

※ 使用する端末により設定の表示が違う場合があります。予めご了承ください。

◎このマニュアルは、令和2~4年度林野庁「森林病害虫等被害対策強化・促進事業」 において、一般社団法人日本松保護士会が実施主体となり、作成したものです。