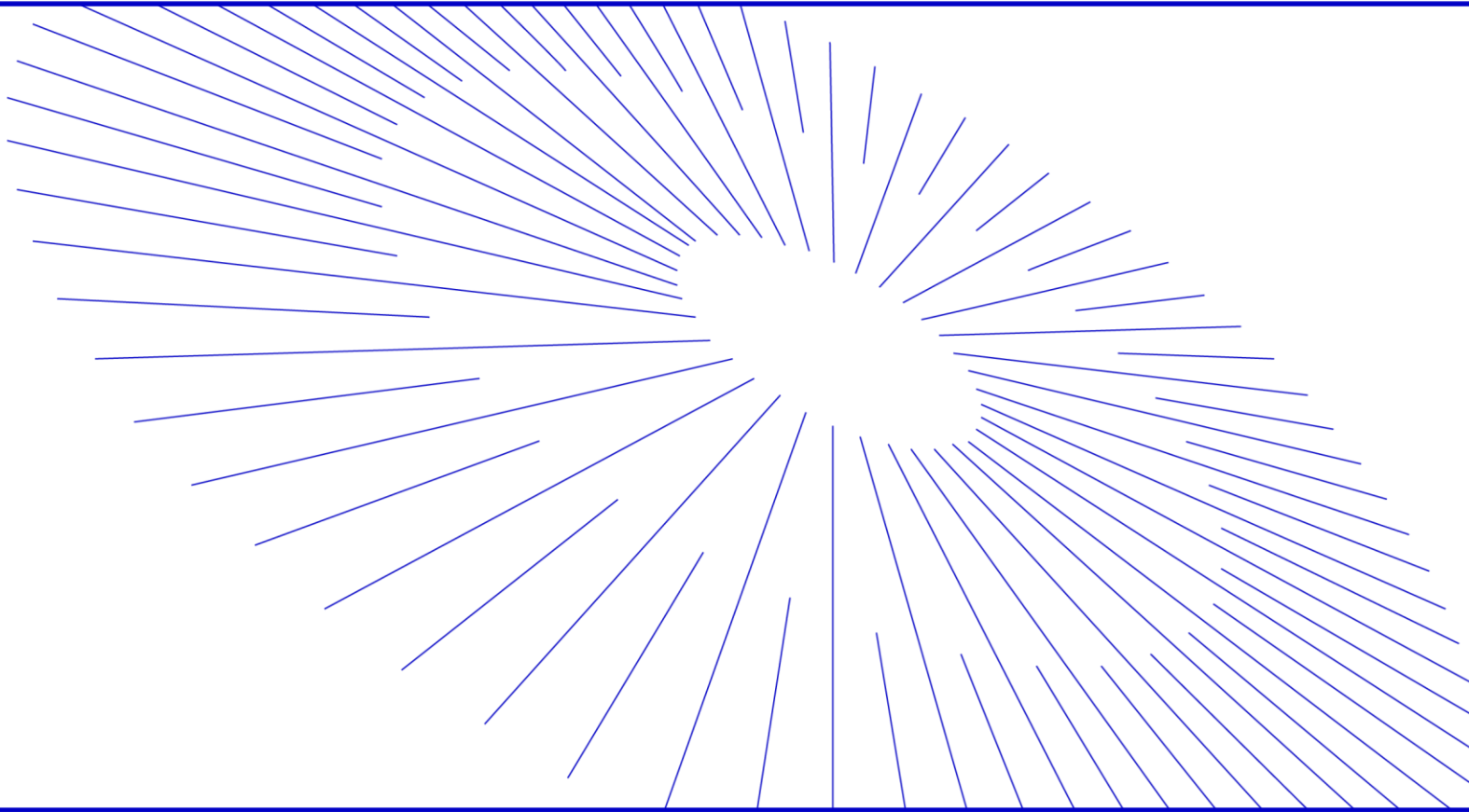


Edge2 V8/V9 リリースノート

2025/03/12



EARTHBRAIN

種別	改善項目	改善内容	参考資料またはUIイメージ
新機能 機能改善	検証点周辺の点群密度アップ	水平垂直の精度検証をする際、検証点周辺の点群密度を増加させ中心が判断しやすく、より正確にXYZの誤差確認ができるようになりました。	P 4
	各プロジェクトで使用しているストレージ容量表示	各プロジェクトで使用しているストレージ容量が表示されるようになりました。	P5
	関連するジオイドコードのみの表示	EPSGコード入力時に、水平方向を入力後、垂直を選ぶ際には関連するEPSGしか表示しない仕様となりました	P 6
	IMEI番号表示	設定画面にてIMEI番号が表示されるようになりました	P7
	不要物除去のUI変更	不要物除去のUIを判断しやすいように変更しました	P 8
	EPSG追加	ニュージーランドEPSGの追加	なし

種別	改善項目	改善内容	参考資料またはUIイメージ
新機能 機能改善	GCPのみSFM処理（一部機体のみ対応）	※今後のアップデートを踏まえた前段階の機能アップデートとなります、（P4RTK, M3E, M300）にてGCPのみのSFM処理を可能とします。 精度の確認はしておりますが特段GCPのみの処理の必要が無ければ、現段階にて左記機種では通常のPPK/RTKまたは+ GCPでの処理を推奨致します。	P 9
	GCP精度確認機能	SFM処理にGCPを用いた場合、処理後に選択したG C Pの中心精度を確認できます	P 1 0
	垂直オフセット表記変更	オフセット後の精度結果を表示する仕様に変更しました。	P 1 1
	外部無線機配信時、フロー制御、送信間隔追加	使用するデジタル無線機に合わせて フロー制御ONOFF 送信間隔の項目が追加されました	p 1 2
	WIFIドングル対応の件	V 9 以降S I MカードなしでW I F I ドングルでの通信機能がすべて使用可能となりました。	p 13-14
	V 9 アップロード手順	OTAは自動的にダウンロードがかかるのではなく、ユーザーにアップデートがあることを告知の上ユーザー操作によりダウンロードが始まるようになりました	p 1 5

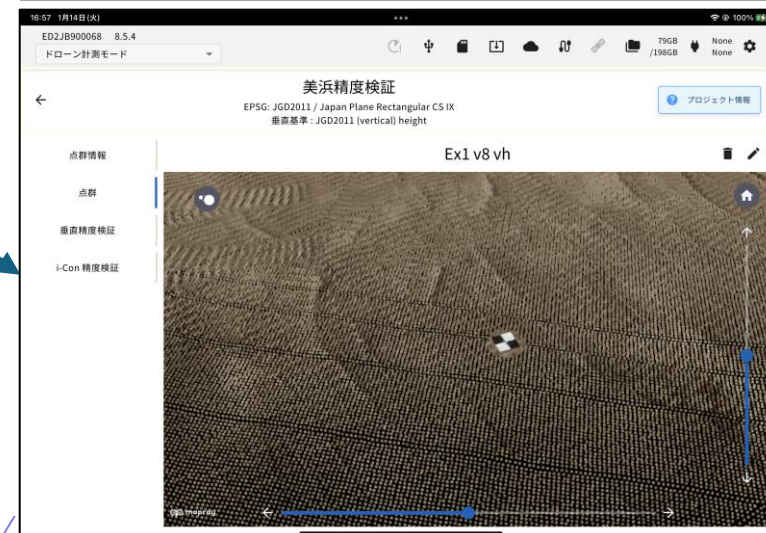
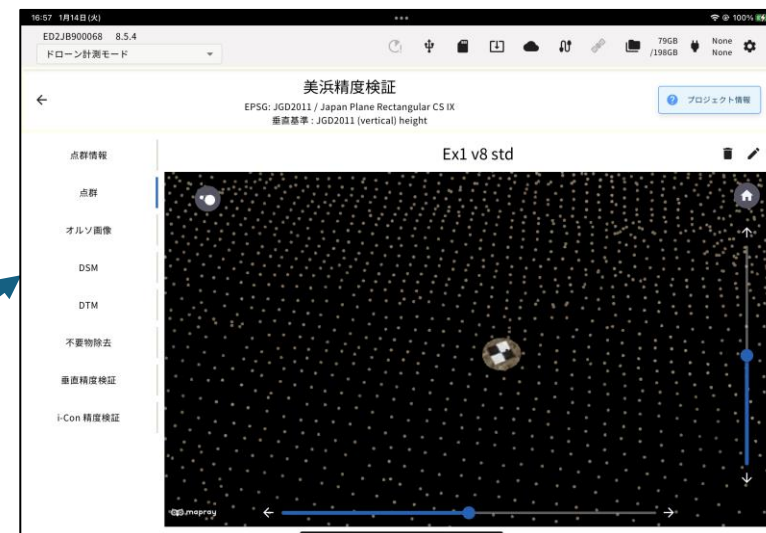
水平垂直の精度検証をする際、検証点周辺の点群密度を増加させ中心が判断しやすく、より正確にXYZの誤差確認ができるようになりました。

点群生成前に、「高密度検証用の点群を生成する」をチェック
事前に検証点を読み込むことで、その付近の点群密度を上げる。
チェックをしない場合は従前と同じ点群が生成されます。



標準密度

超高密度



各プロジェクトで使用しているストレージ容量が表示されるように変更しました

13:51 1月14日 (火)

ED2JB900068 8.3.1

ドローン計測モード

ドローン計測モード

プロジェクトを作成してください。

☐ SMART CONSTRUCTION Dashboard と連携して新しいプロジェクトを作成する

SMART CONSTRUCTION Dashboard で新しいプロジェクトを作成する

SMART CONSTRUCTION Dashboard からプロジェクトを取り込む

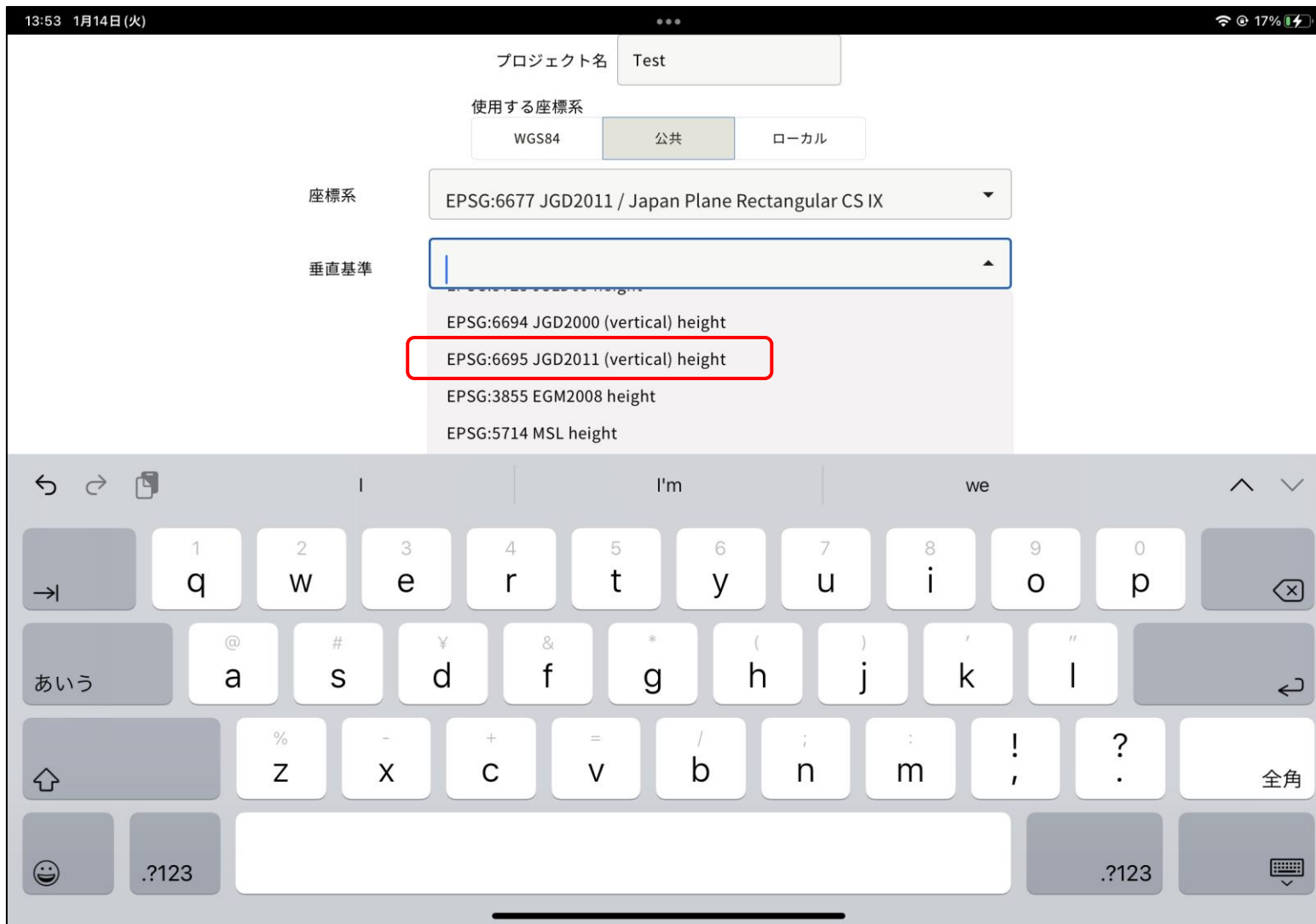
☒ SMART CONSTRUCTION Dashboard と連携せずに新しいプロジェクトを作成する

SMART CONSTRUCTION Edge で新しいプロジェクトを作成する

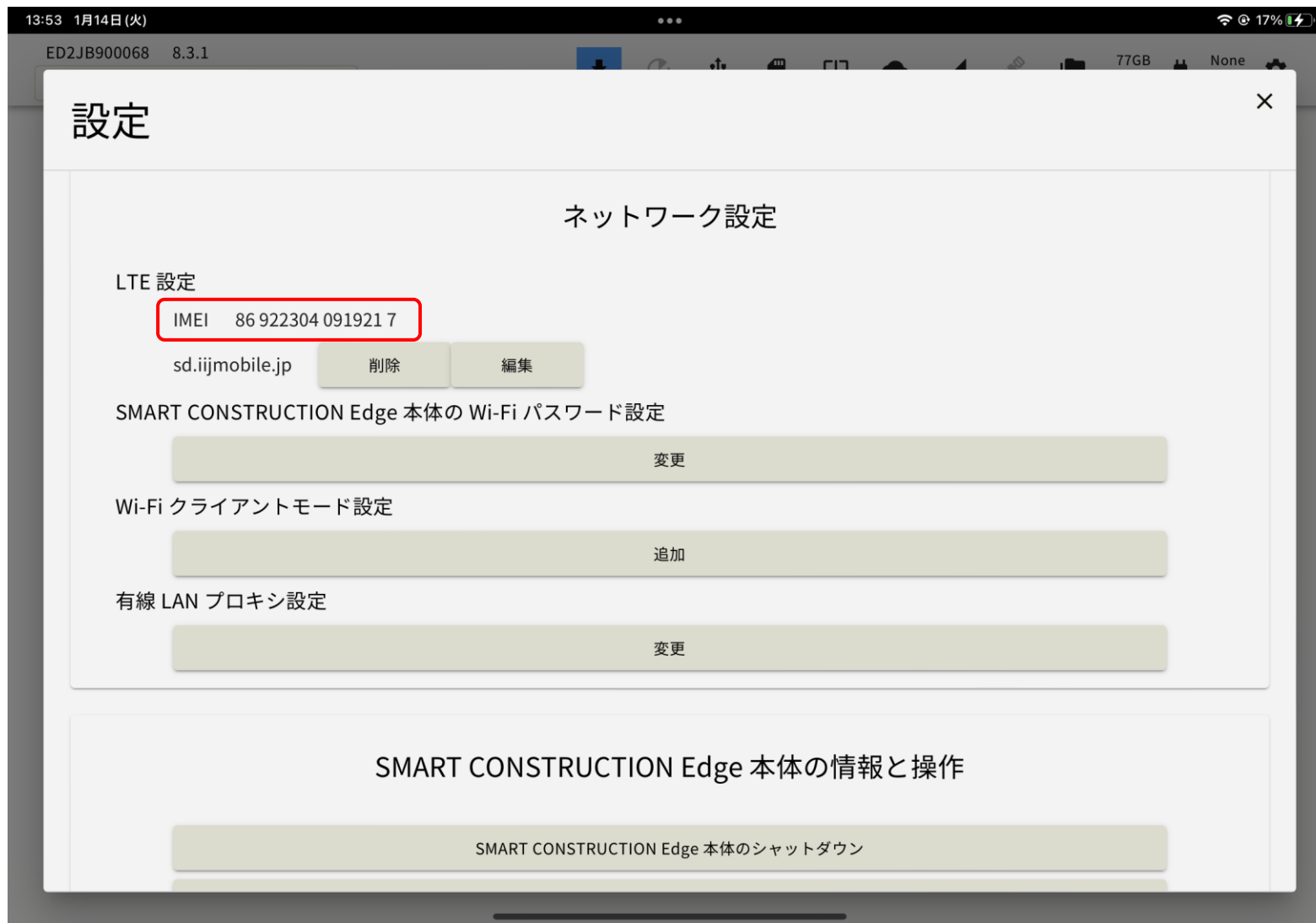
プロジェクトを選択してください。

美浜精度検証	15.7GB		
T 鉱山	23.7GB		
H 法面	11.5GB		
阿蘇	16.6GB		
南山城	23.3GB		
Mihama	1.3GB		
ひたち墓園	3.6GB		

水平の座標系を選択した際、関連する垂直基準のみが表示されるようになった。
これまではすべての垂直基準が表示されていました。

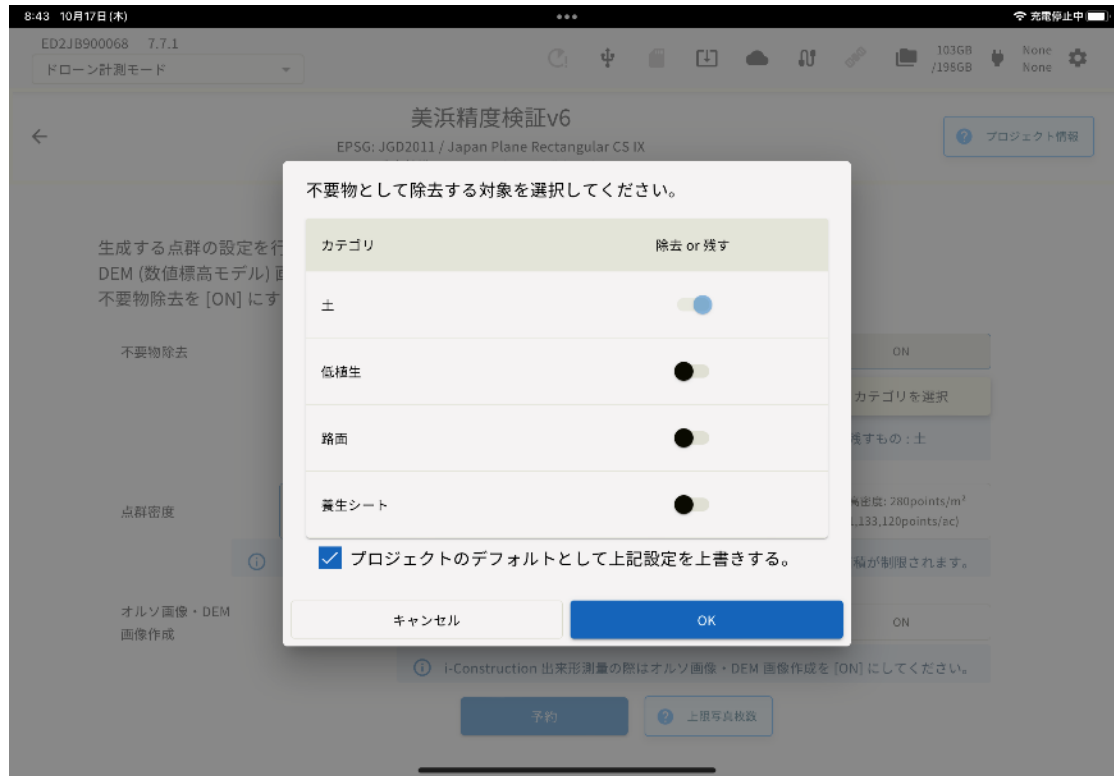


設定画面内にIMEI番号が表示されるようになった。
海外など、通信事業者によってはIMEI番号の提示が必要になる場合があるために対応

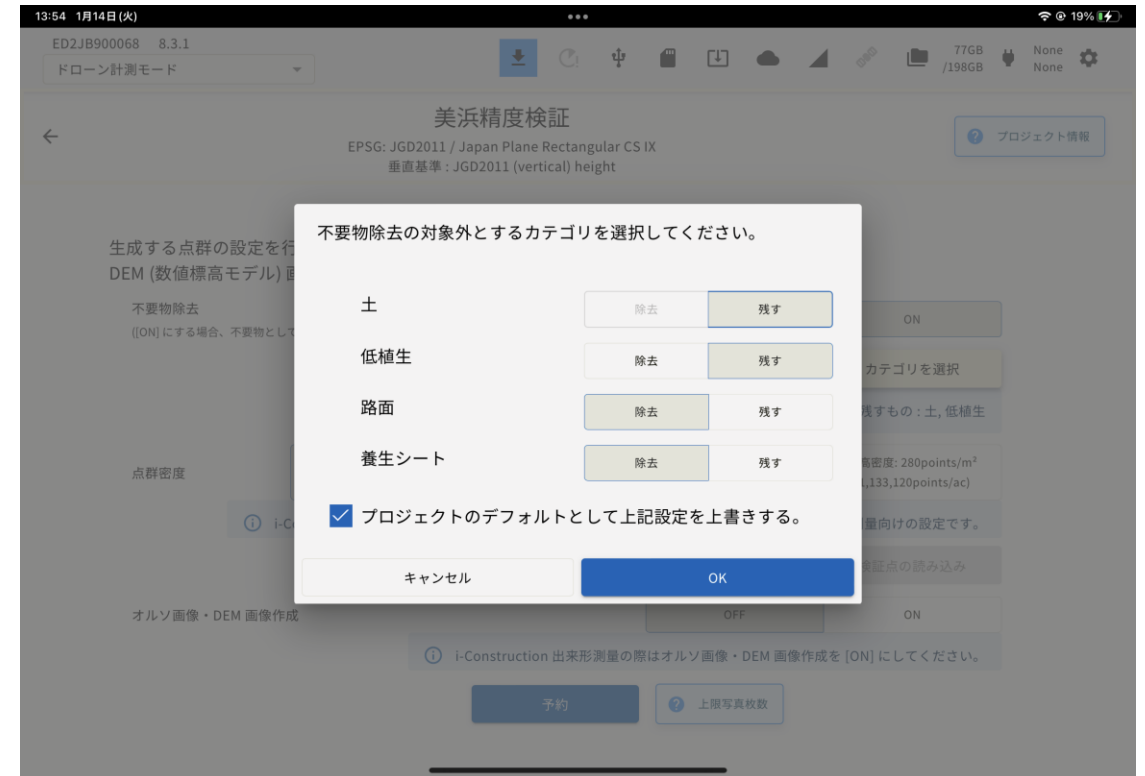


不要物除去の設定に関して、以前のUIでは除去 or 残すがわかりづらいという指摘があり、改善した。

従来



改善後



※今後のアップデートを踏まえた前段階の機能アップデートとなります、（P4RTK, M3E, M300）にてGCPのみのSFM処理を可能とします。精度の確認はしておりますが特段GCPのみの処理の必要が無ければ、現段階にて左記機種では通常のPPK/RTKまたは+ GCPでの処理を推奨致します。

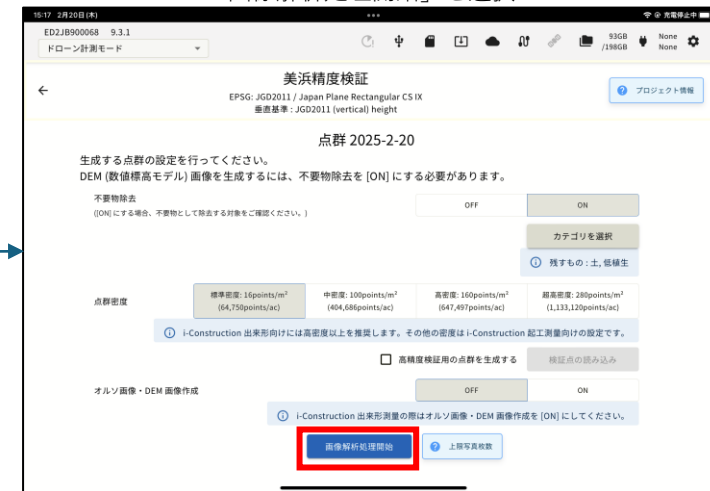
「点群生成」を選択



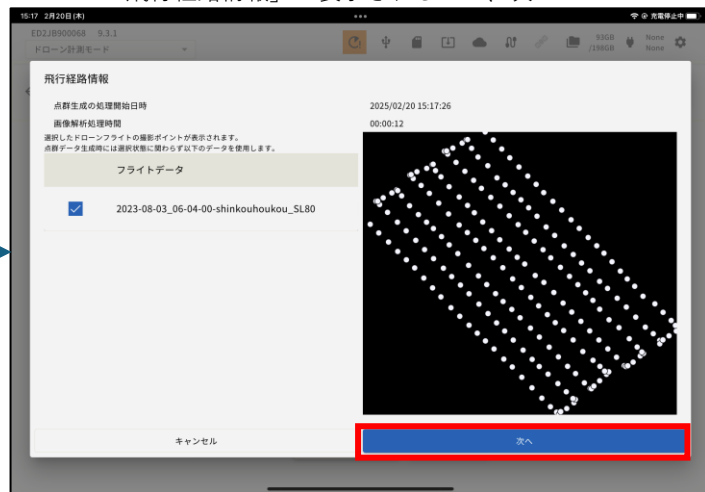
「GCPのみを使用」を選択



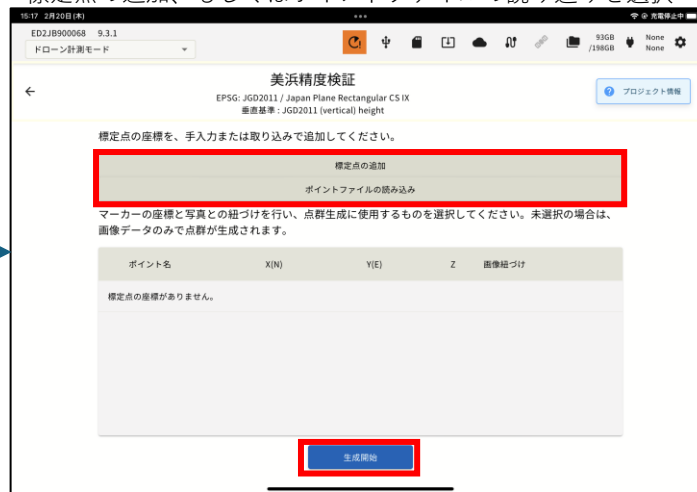
「画像解析処理開始」を選択



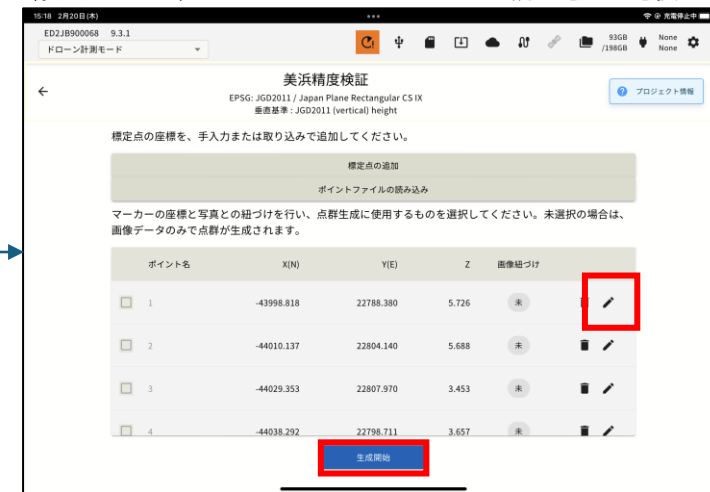
「飛行経路情報」が表示されるので、次へ



標定点の追加、もしくはポイントファイルの読み込みを選択

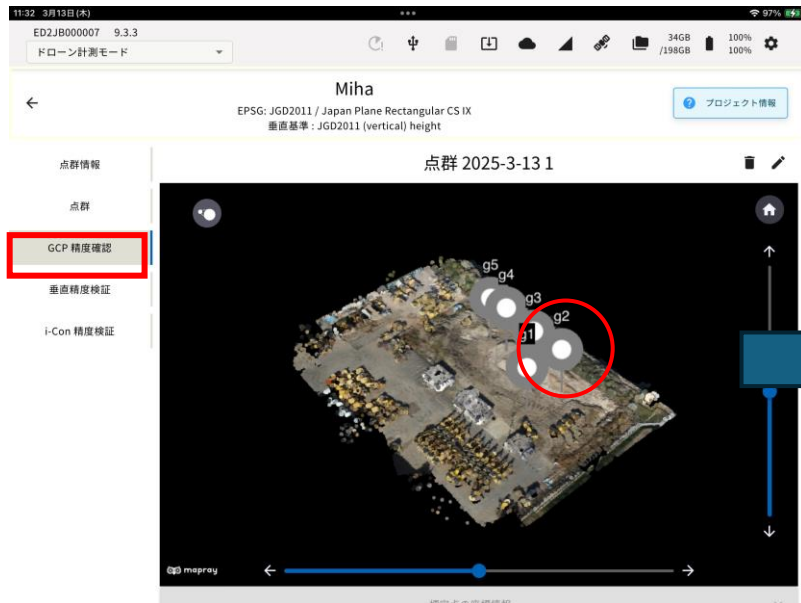


標定点の追加、もしくはポイントファイルの読み込みを選択

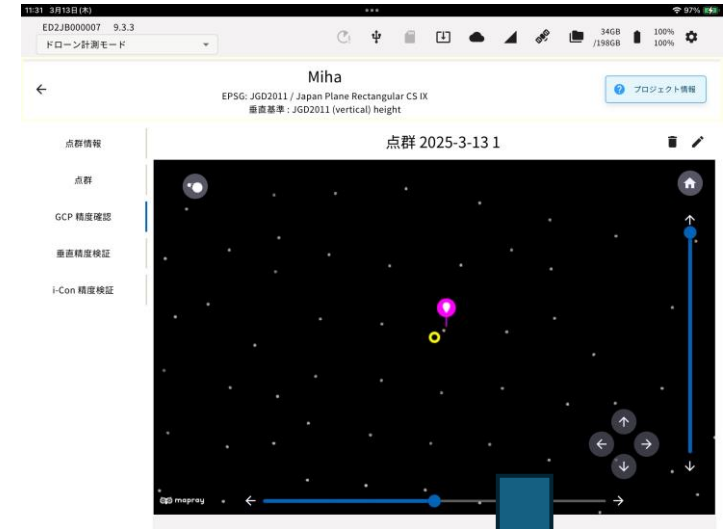


SFM処理にGCPを用いた場合、処理後に選択したG C P の中心精度を確認できます

GCPを処理に用いた場合
処理後にGCP精度確認の項目が追加されました
画面上のGCPを選択すると画面が推移します



GCPの中心と思われる点を選択し
画面を下にスクロールすると
GCP中心と座標との残差が表示されます。



オフセット後の精度結果を表示する仕様に変更しました。

オフセットを実施するとオフセット後の残差を表示するようになりました。

19:22 3月13日 (木) scedge.local

点群情報 点群 点群 2025-3-13 2 垂直精度検証結果

検証結果 赤字になっている検証点は点群範囲外のため、垂直精度検証に使用されていません。誤差が±5.0cm以上のものは赤字で表示されます。

ポイント名	X(N)	Y(E)	Z	垂直誤差			抽出点数
				平均	最高	最低	
EdgeBox	-44007.259	22791.681	7.450	0.034	0.036	0.032	±0

検証をやります

検証結果を記録メディアにコピーする 検証結果をクラウドに送信する

有効な全検証点の垂直誤差の平均 (メートル): 0.034
オフセット (メートル): 0.000

オフセット値を編集

☐ 垂直誤差の平均で垂直方向オフセット
☒ 任意の値で垂直方向オフセット (メートル)

0



19:23 3月13日 (木) scedge.local

点群情報 点群 点群 2025-3-13 2 垂直精度検証結果

検証結果 赤字になっている検証点は点群範囲外のため、垂直精度検証に使用されていません。誤差が±5.0cm以上のものは赤字で表示されます。

ポイント名	X(N)	Y(E)	Z	垂直誤差			抽出点数
				平均	最高	最低	
EdgeBox	-44007.259	22791.681	7.450	0.134	0.136	0.132	±0

検証をやります

検証結果を記録メディアにコピーする 検証結果をクラウドに送信する

有効な全検証点の垂直誤差の平均 (メートル): 0.034
オフセット (メートル): 0.100

オフセット値を編集

☐ 垂直誤差の平均で垂直方向オフセット
☒ 任意の値で垂直方向オフセット (メートル)

0.1

使用するデジタル無線機に合わせて フロー制御ON/OFF 送信間隔の項目が追加されました

9:33 3月14日(金)

固定局モード

Miha

EPSG: JGD2011 / Japan Plane Rectangular CS IX
垂直基準: JGD2011 (vertical) height

プロジェクト情報

固定局モードの設定を行ってください。

GCP2 (既知点) 緯度/経度: DMS

X(N)	Y(E)	Z	緯度	経度	楕円体高
-234451.248	-6195.938	39.399	33.531120811	139.455885634	39.399

LTE Wi-Fi 外部無線機

フォーマット CMR

シリアル通信速度 (bps) 38400

フロー制御 OFF ON

送信間隔 (秒) 1

ポール高 (小数点以下 3 桁まで) メートル

ポール高の計測方法

配信開始

配信で利用する衛星群 衛星数 利用設定

GPS	0	☒
GLONASS	0	☒

利用されている衛星数: 0



■v9 hotfix1

OTA名称：“9.3.3

FW VERSION：“9.3.3”

OS VERSION：“6.2.0”

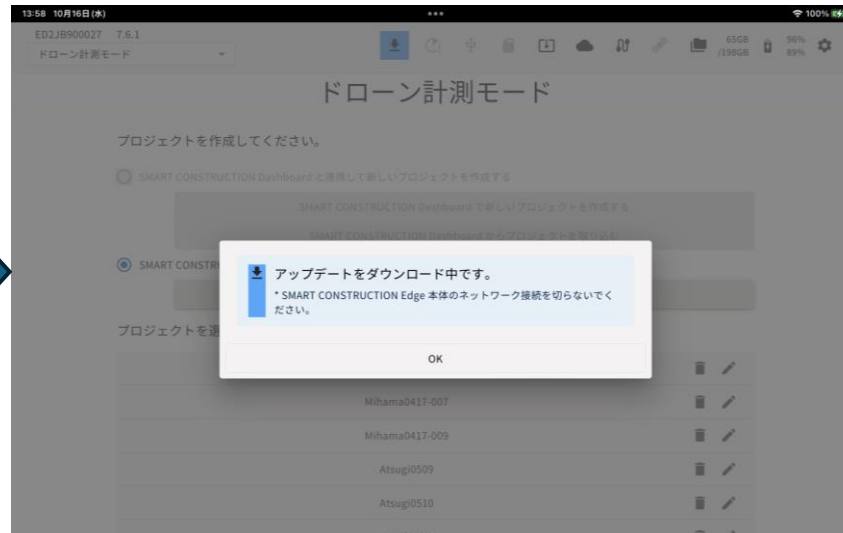
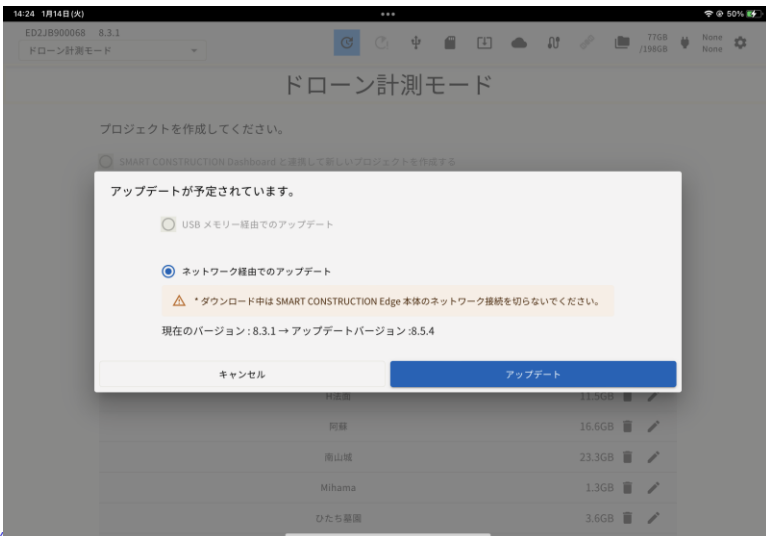
- ・※IOS 18.2以上にIPADのOSアップデートすることを推奨いたします。

<v7以降のアップデート手順>

- ・ネットワーク経由でアップデート対象のファイルのダウンロードが完了したのち、再起動ボタン押しを行う
- ・緑LED点滅から点灯に切り替わると、OS含めてアップデートが完了します。

有線LAN接続など、良好なネットワーク環境なら30分、LTEなどであれば1時間以上、環境によっては3時間～4時間程度長時間アップデートに時間が掛かる場合がありますので、ご注意ください。

※回線速度は下り50Mbps程度を良好と想定しています、



＜背景＞ バッテリー充電に伴う不具合

市場で数件、バッテリーの充電ができないという不具合がありました。
根本対策として、バッテリー制御マイコンのアップデートを実施します。
それに伴い、バージョンアップシーケンスが以下ようになります。

- ①従来通り、アプリがダウンロードされます。
- ②ダウンロード完了（オレンジの↓）後、電源をOFF/ONください
- ③OSのダウンロードが始まります。
- ④OSのダウンロードが終わると、右のポップアップが表示されます。
- ⑤AC接続し再起動ボタンを押すと、4方向LEDの赤点灯がしばらく続きますが、そのままお待ちください。
電源OFFとなったら、通常通り再起動すればアップデート完了です。

※⑤の手順でAC給電をしていない場合

通常通り電源のOFF/ONができますが、サブマイコンの
アップデートがなされません。
電源ON中にAC給電し、電源OFFしたタイミングでアップデート
されます。

市場問題 バッテリー充電すると数秒で止まる（LED OFF）

■ 対象シリアル
2023/2/10納品の日本仕向250台
ED2JB000571
ED2JB000573

■ 症状
セット本体にACアダプタ接続し、バッテリーを2個挿入し充電すると、
本体フロント残量LED点滅（充電中表示）とバッテリーのLEDが点滅するが、
しばらくすると（数秒で）LED止まる（＝充電停止する）
ただし、バッテリーを何度が抜き挿しすると継続して充電が出来るようになる。

■ 原因
セット本体のサブマイコンがバッテリー充電中のエラー（V-07）を検出し充電を止めているが、
過放電間近の残電圧低いバッテリーかつ低温時の条件でリチウムイオン電池の特性により検出してしまっている。
※ この症状が発生した場合においても、正常に充電可能となった場合には継続してバッテリーを使用することに問題はない。



充電開始する（写真）が、
その後、LED点滅止まり充電OFFする

大項目	状態	異常検出内容	(検出後の)BAT CHG	(検出後の)CHGEN	(検出後の)BAT DIS CHG	(検出後の)DDCON_EN	エラーLED表示	復帰方法	エラーコード
電圧異常	充電中	充電電流が300mA以上、かつ、充電回路電圧ADC値- バッテリー読み出し電圧差1.7V以上	全てLow	Low	(保持)	(保持)	あり	両バッテリー抜き	V-07

このエラーを検出すると充電を
止めるという意味

このエラーを検出しても放電は
止めない（セット電源入ってい
ればONのまま）という意味

■ 暫定対策

- ・発生したらバッテリーを挿抜して再トライする（再度エラーが出たらまた挿抜して再トライする）
- ・温かい部屋（15℃以上）で保管および充電作業を実施する（充電前にバッテリーを温かい部屋で保管すること）
- ・Airpeak充電器（LBG-H1）で充電する



SONY

14

© 2022 Sony Global Manufacturing & Operations Corporation

Copying / Printing Prohibited

秘 CONFIDENTIAL

