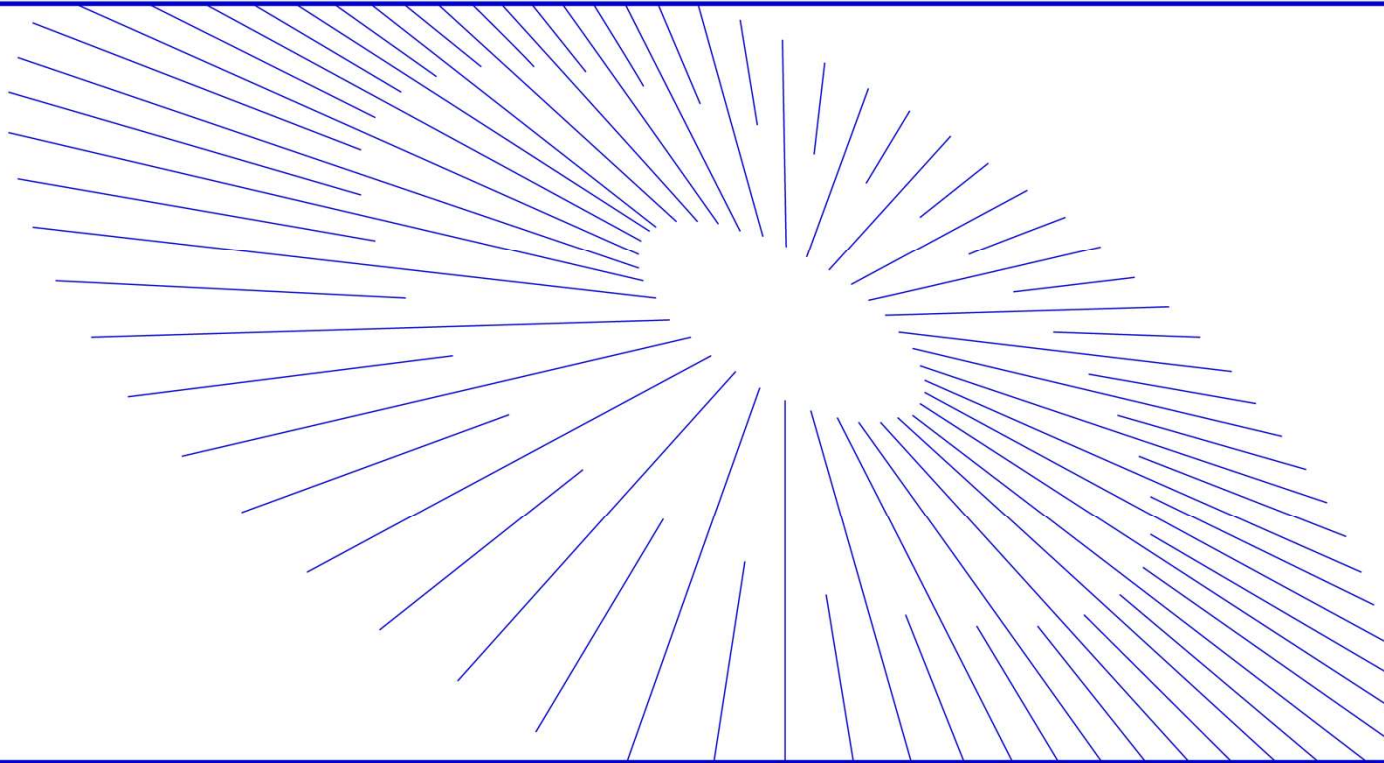


Edge2 **v10.5.3** リリースノート

2025/11/19





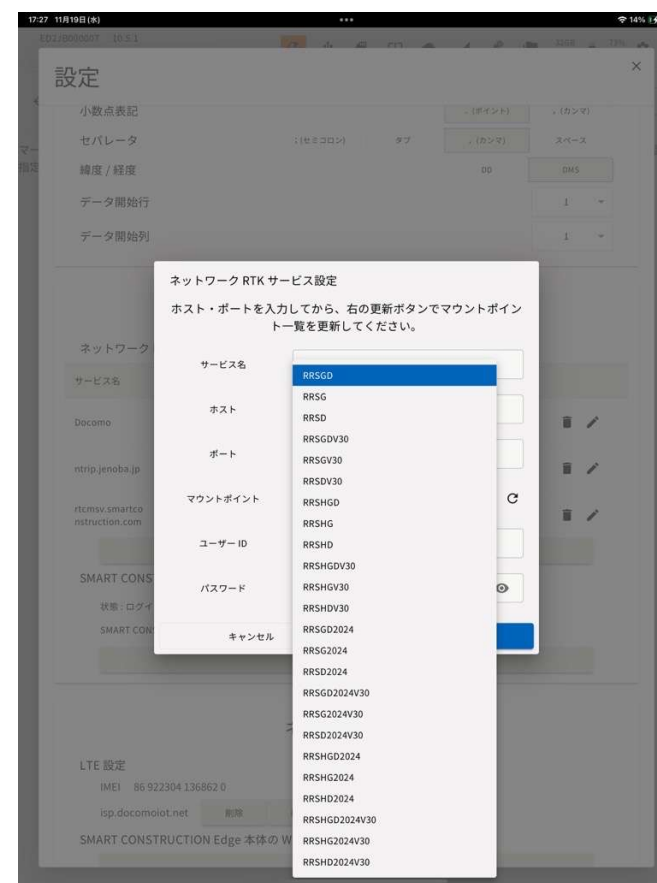
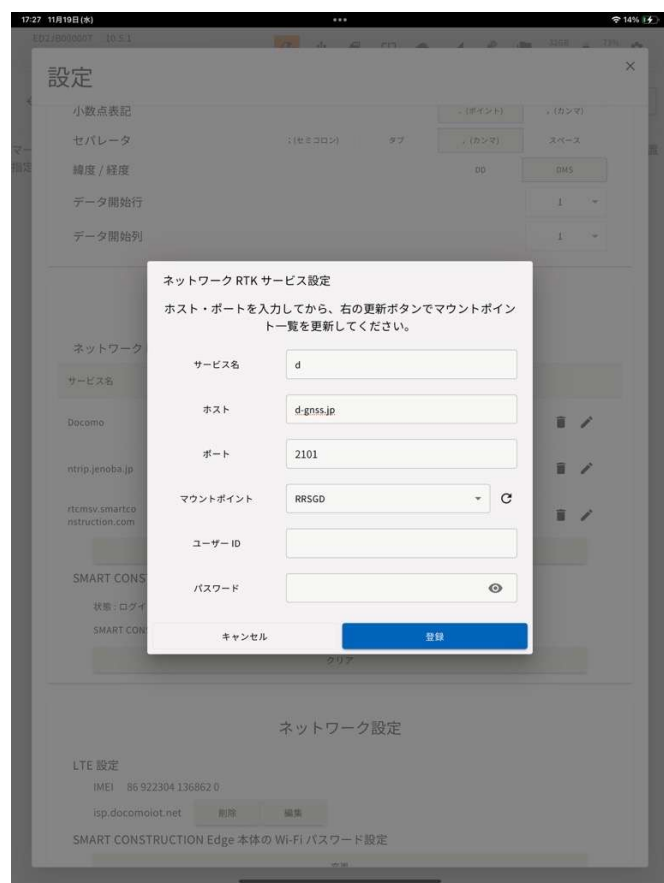
種別	改善項目	改善内容	参考資料または UIイメージ
新機能 機能改善	ダウンロードマウントポイント	エッジ2 設定メニューで変更できる、補正情報のマウントポイントを手入力ではなくダウンロード形式としました。	P 4
	GCPアノテーション機能改善	対空標識（GCP）を用いてSfM処理をする際に一部GCPマーカを自動検出する機能を設けました。	P5～7
	DJI MATRICE400（Zenmuse P1） 対応	DJI MATRICE400 P1カメラにて出来形計測までのSfM処理に対応しました。 https://enterprise.dji.com/jp/matrice-400	P10
	ACSL RTK-SOTEN 対応	RTK-SOTENの±10cm程度の検証点精度までのSfM処理に対応しました。（RTK処理のみ対応） https://www.acsl.co.jp/news-release/press-release/3085/	なし
	SfM性能の改善	SfM性能（点群品質向上）とDTM生成性能（ノイズの低下）が改善しました	P 8



種別	改善内容
不具合改修	外部無線器を接続しない状態での補正情報配信後、補正情報配信を終了できない不具合について修正しました
	既知点の入力画面にて単位を表記するように修正しました
	一部特定条件にてGCPありの点群生成処理がうまくいかない不具合を修正しました
	GCPアノテーションのUI改善 GCP中心を判断し易いように十字マークを修正しました（この問題によりGCP使用時に精度悪化しているケースが一部あった為対応）
	DJI M4Eに限り複数フライトデータのマージSFM処理時エラーが発生、この不具合を修正しました
	オフラインから復帰後もエッジ 2 設定のSCアカウント認証エラーの表記が改善しない問題を修正しました









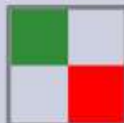






エッジ2 設定画面にて、ネットワークRTKサービスのマウントポイントの指定が手入力からダウンロード方式に変更となりました。



V10ではGCPを用いてSFM処理を実施する際に以下のマーカの位置を自動で検出できるようになりました。

自動検出可能なマーカーについて

v10での自動検出可能なマーカーは下記の通りです。

検出可能	検出可能性あり	非対応
  	 	       

※テストした検証点シートは（白黒30cm×30cm）と（propeller aeropointsシート60cm×60cm）です（GSD 1cm～2cmまでの範囲で検出可能なことを確認しております）
GCPの色は白黒以外は現段階NGとなります。

SFM実施のGCPアノテーションの際に入力した座標に一致したGCPを下記のように自動検出し検出できたマーカーについてはオレンジ色でピックアップして表示されます。

17:22 11月19日(日)
ED2JB000007 10.5.1
ドローン計測モード

32GB / 198GB
74%
75%

つhf
EPSC: JGD2011 / Japan Plane Rectangular CS IX
垂直基準: JGD2011 (vertical) height
プロジェクト情報

標定点の座標を、手入力または取り込みで追加してください。

標定点の追加

ポイントファイルの読み込み

マーカーの座標と写真との紐づけを行い、点群生成に使用するものを選択してください。未選択の場合は、画像データのみで点群が生成されます。

ポイント名	X(N)	Y(E)	Z	画像紐づけ	
g	-44045.079	22784.727	3.856	未	
h	-44037.855	22778.716	3.844	未	
k1	-44032.754	22780.054	3.814	未	
k2	-44005.553	22761.019	4.415	未	
k3	-43991.231	22778.508	3.529	未	
k4	-44024.556	22804.721	3.556	未	
k5	-44010.792	22805.125	5.783	未	

生成開始



17:22 11月19日(日)
ED2JB000007 10.5.1
ドローン計測モード

32GB / 198GB
74%
75%

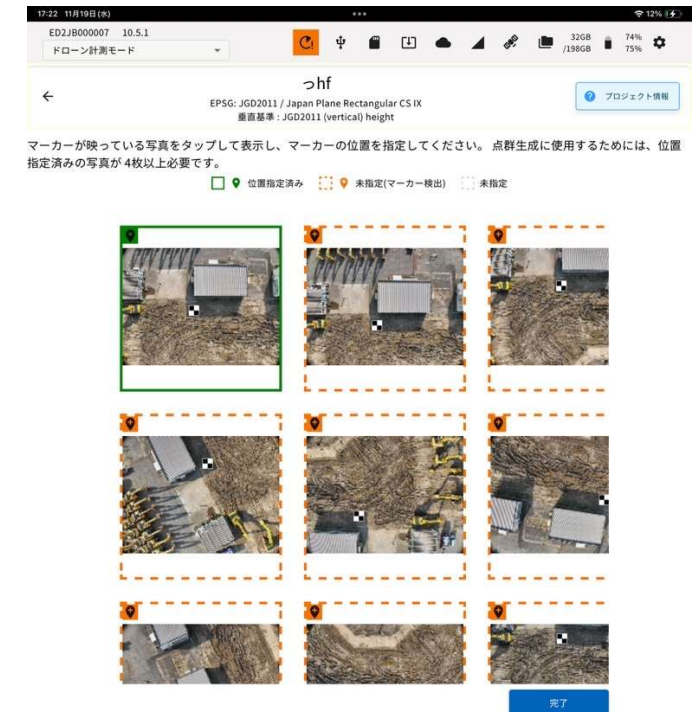
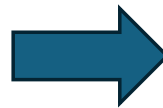
つhf
EPSC: JGD2011 / Japan Plane Rectangular CS IX
垂直基準: JGD2011 (vertical) height
プロジェクト情報

マーカーが映っている写真をタップして表示し、マーカーの位置を指定してください。点群生成に使用するためには、位置指定済みの写真が4枚以上必要です。

☒ 位置指定済み
☐ 未指定(マーカー検出)
☐ 未指定

完了

ピックアップできたGCPは中心に自動的にフォーカスされます、万が一中心からズレていたら手動で調整し、OKをタップします
中心の指定が完了すると位置指定済みでグリーンとなります。

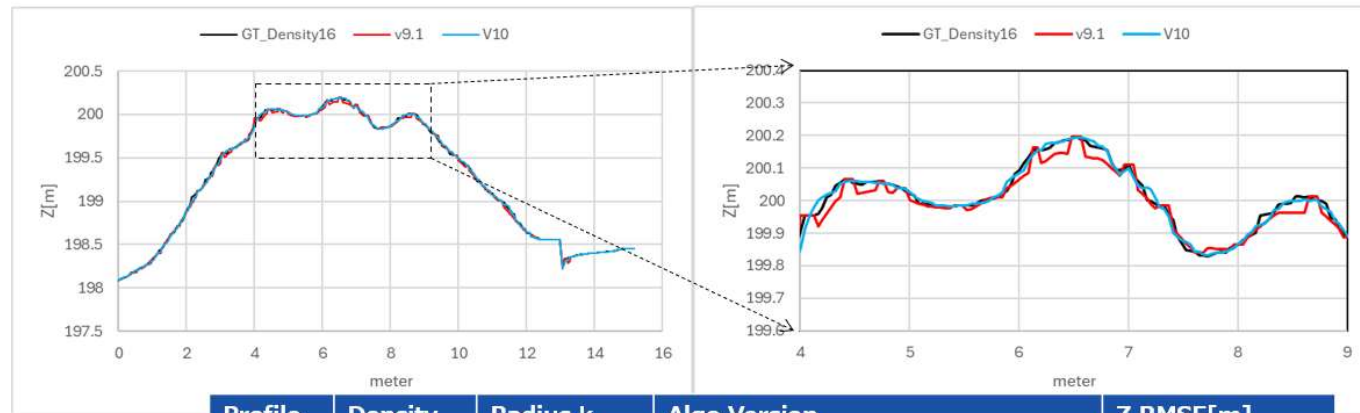
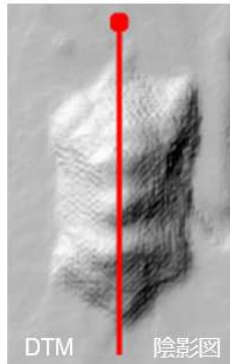




以下の通り標準密度での生成のDTMに於いてもノイズの低減が確認されました。

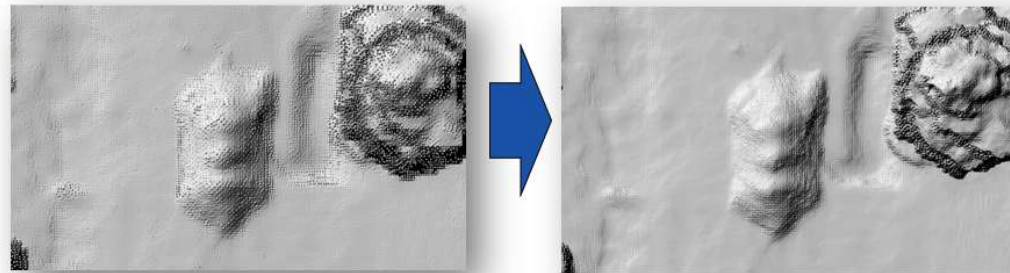
Edge2 v10 DTM改善

EB北米指摘箇所



Profile	Density (pts/m2)	Radius k	Algo Version	Z RMSE[m]
GT	16	{0.1, 0.25}	処理時間を度外視したリッチな処理	-
v9.1	16	{0.1, 0.25}	v9.1	0.0217
v10	16	1.1	v10	0.0147

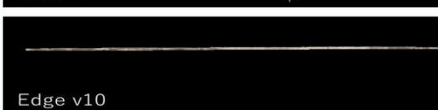
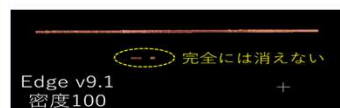
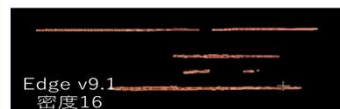
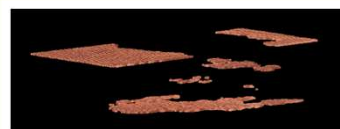
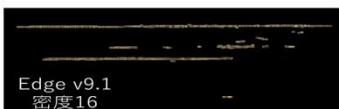
(DTM陰影図)



DTM noise低減を確認
(RMSE, DTM陰影図)



断面の比較

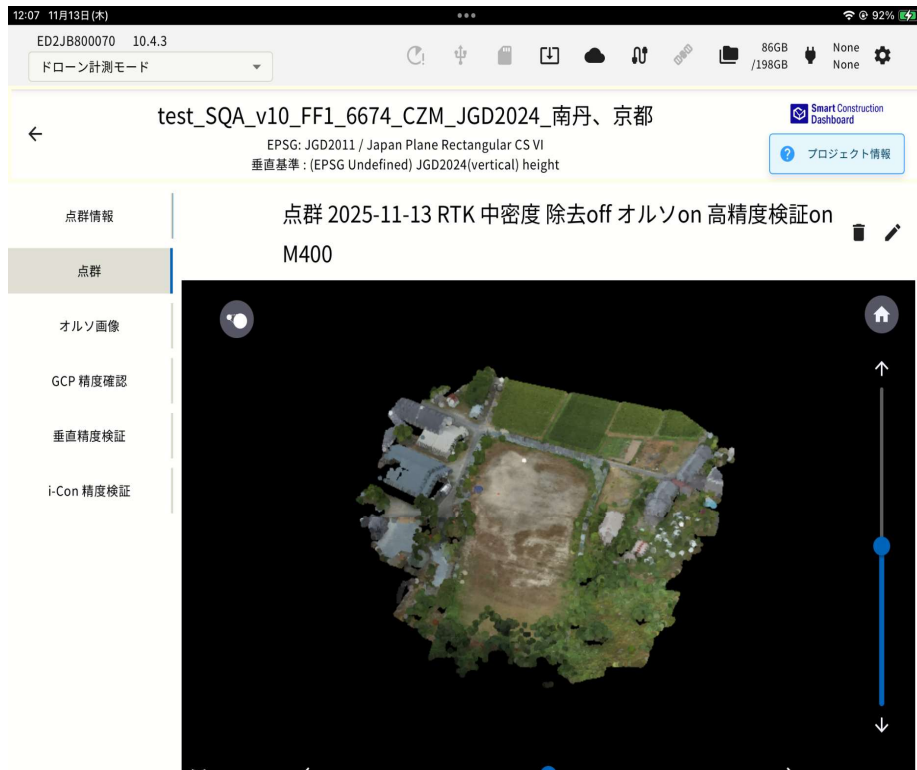
Edge v9.1
密度16Edge v9.1
密度100Edge v10
密度16

一部現場の地形でSFMマッチングエラーが起きやすい繰り返しパターンの形状であっても、v9では発生していたノイズや積層化の大きな改善が確認できました。



・ DJI MATRICE400対応（出来形測量に対応）

精度検証結果



test_SQA_v10_FF1_6674_CZM_JGD2024_南丹、京都

EPSG: JGD2011 / Japan Plane Rectangular CS VI
垂直基準: (EPSG Undefined) JGD2024(vertical) height

点群 2025-11-13 RTK 中密度 除去off オルソ on 高精度検証 on M400

i-Construction 精度検証結果

検証結果 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(E)	Y(N)	Z	誤差		
				X(E)	Y(N)	Z
S1	-40053.164	-75346.043	229.173	0.024	-0.014	0.017
S2	-40034.900	-75365.882	229.383	0.032	-0.006	0.017
S3	-40022.781	-75341.538	229.248	0.017	-0.017	0.017
S4	-39983.748	-75309.441	230.561	0.004	-0.014	0.045
S5	-40065.058	-75273.195	228.240	0.019	-0.030	0.038
S8	-40009.559	-75297.865	229.094	0.008	-0.029	0.042
S9	-40072.547	-75338.314	228.110	0.027	-0.023	0.016



■ ■ v10.5.3 RC 1

OTA名称：“10.5.3”

FW VERSION：“10.5.3”

OS VERSION：“7.2.0”

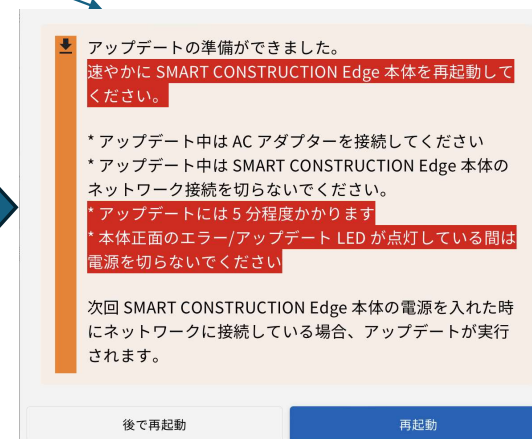
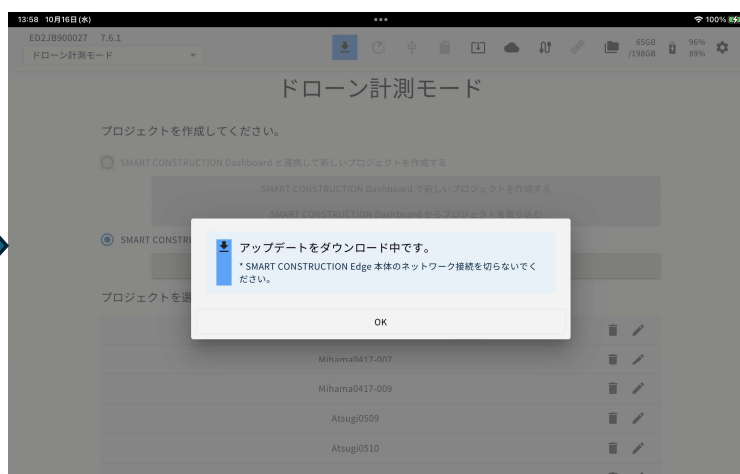
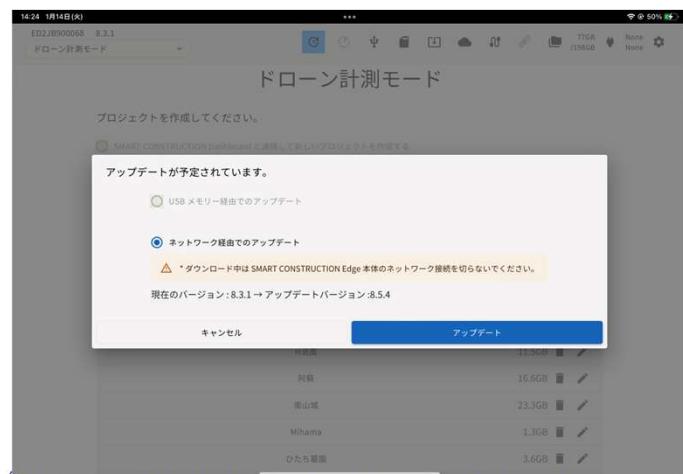
- ・ ※IOS 18.7.1以上にIPADのOSアップデートすることを推奨いたします。

<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、





V7以前のソフトの機体は証明書期限切れによりedge2アプリが接続できないため
iPadのブラウザから<http://scedge.local>を指定して接続しアップデートしてください。
<https://>ではなく<http://>なのでご注意ください。



＜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のようになります。

- 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
- ③ OSのダウンロードが始まります。
- ④ OS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。
- ⑤ AC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、過放電近隣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。

大項目	状態	異常検出内容	(検出後の) BATCHG	(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

- 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



充電開始する（写真）が、その後、LED点滅止まり充電OFFする

SONY

14

© 2022 Sony Global Manufacturing & Operations Corporation

Copying / Printing Prohibited

秘

