Leica Viva ファームウェアアップロード 手順書



- when it has to be **right**



■目次

Leica Viva ファームウェアアップロードの概要	5
CS コントローラへのファームウェアのアップロード	6
GS センサーへのファームウェアのアップロード	10
1 Microsoft ActiveSync のインストール	10
2 GS センサードライバーのインストール	15
3 Leica ウェブインターフェイスの設定	17
4 GS センサーへのファームウェアノアップロード	19
TS11_TS15 の出荷設定	
1 ファームウェアのインストール	
1)システムファームウェアのインストール	
2) 言語ファイルのインストール	
3) アプリケーションプログラムのインストール	
4) システム Zip のインストール	
5) オプションラインセンスの設定	
2 各種設定の確認	
1)アプリケーションプログラム	
2) 座標系の確認	
3) 作業パターンの確認	
4) 単位の設定	
5) 短縮キーの確認	
6) ジョブの確認	
7) 時計の確認	
8) アプリケーションの削除	
9) ライセンスの削除	
10)システム情報	
3 出荷同梱品のコンフィグ	
1) マニュアルと CD	
2) 他	
4 CS コントローラーと同時に出荷する場合	
1) RH15 とあわせて出荷	
2)RH15 無しで出荷	

Leica Viva ファームウェアアップロードの概要

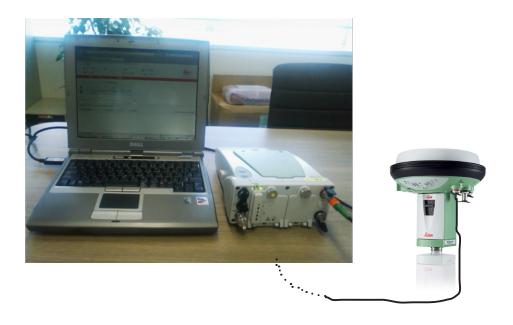
CS コントローラへのファームウェアのアップロード

・SD カード、CF カード等のメモリデバイス (USB メモリーは不可)をフォーマットし、ファームウェア設定カードのディレクトリをカードにコピーした後に、CS コントローラの [ユーザー]-[ツールとユティリティ]-[ファームウェアの転送]により行います。



GS センサーへのファームウェアのアップロード

・CSコントローラとは異なり、SDカード等のメモリデバイスから直接ファームウェアの転送を行うことはできません。 必ず、コンピュータにインストールした Leica Viva ウェブインターフェイスを経由して行います。



CS コントローラへのファームウェアのアップロード

設定用カード内のすべてのフォルダを SD カード/CF カードに上書きコピーします。



ファームウェアのアップロードを行う場合は、必ず満充電のバッテリーを装着して行ってください。アップロード中に電源が落ちると故障する危険性があります。

メインメニューから [ユーザー] を選択し [OK] を押します。



Fn abc 14:51

3DCQ:-.--m 2DCQ:-.--m 1DCQ:-.--m

ユーザーメニューから [ツールとユティリティ] を選択し [OK] を押します。

ツールとユティリティメニューから [ファームウェアの転送] を選択し [OK] を押します。

(CS コントローラのファームウェアの転送)

転送リスト: ファームウェア 転送元: SD カード

ファームウェア: Viva-WinCE_JA.fw

バージョン: v2.10 (1069) --- 自動表示

[OK] を押します。

[ハイ] を押してアップロードを開始します。 [OK] を押します。 ツールとユティリティメニューから [ファームウェアの転送] を選択し [OK] を押します。

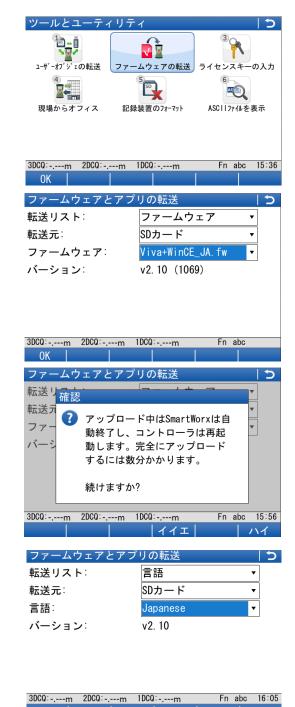
(日本語ファイルの転送)

転送リスト: 言語

転送元: SD カード 言語: Japanese

バージョン: v2.10 --- 自動表示

選択し[OK]を押します。



(アプリケーションの転送)

転送リスト: アプリケーション

転送元: SD カード

プログラム: (どれが表示されていてもかまいません)

バージョン: v2.10 --- 自動表示

「すべてのアプリをインストール」をチェックし、

[OK] を押します。

(System.zip の転送)

System.zip を転送することにより、「作業パターン」、「RTK プロファイル」、「デバイスリスト」等必要な設定ファイルを CS コントローラに転送することができます。

メインメニューより、[ユーザー]を選択します。

ユーザーメインメニューより、[ツールとユティリティ]を選択 します。

ツールとユティリティメニューより、[ユーザーオブジェクトの 転送]を選択します。







3DCQ:m	2DCQ:-,m	1DCQ:-,m	Fn	abc	10:08
OK					

Leica Viva FW Upload 手順書

各種転送画面で以下のとおり、設定します。

転送リスト: すべて

転送元: 記録媒体(ここでは[SD カード]

転送先: 内蔵メモリー

[VivaSystem zip ファイルからすべてのデータをコピー] を

必ずチェックします。

[OK] を押します。

- ・ファームウェア
- 日本語ファイル
- ・アプリケーション
- System.zip

以上4点の転送が終わるとCSコントローラへのファームウェアのアップロードは終了です。



GS センサーへのファームウェアのアップロード

GS センサーへのファームウェアのインストールをするためには事前に以下の作業が完了している必要があります。

- 1. MicroSoft ActiveSvnc のインストール
- 2. GS センサードライバーのインストール
- 3. Leica ウェブインターフェイスの設定

上記1から3の設定は、GS センサーへファームウェアをインストールするための PC ごとに行う必要があります。

1. MicroSoft ActiveSync のインストール

Microsoft ActiveSync は、Windows ベースのパソコンと Windows ベースの他のデバイスの同期ソフトウェアです。PC と GS センサーを接続しデータのやり取りやファームウェアのアップロードに必要となります。

(1) インストール CD をパソコンにセットしエクスプローラなどから インストール CD-ROM 内の ¥Microsoft ActiveSync_Ver4.2¥setup.exe をダブルクリックします。



(2) セキュリティの警告画面を表示しますので[実行]をクリックします。



InstallShield Wisayd

Microsoft ActiveSync 4.0 セットアッカル・プラムセットアップの手間地ご 案内する InstallShield Ward を推復しています。

John Crosoft ActiveSync 4.2 - InstallShield Wisard

Microsoft ActiveSync 4.2 - InstallShield Wisard

Microsoft ActiveSync 4.2 のセットフップへようこと

Microsoft ActiveSync 4.2を PC にインストールするには、当体へでもクリックします。

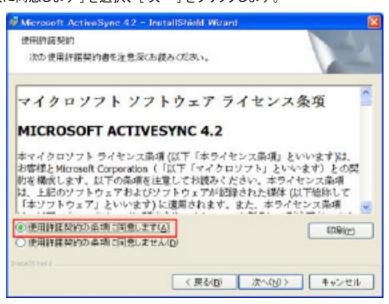
ProcedSited

(原名/日) 次へ代の キャンセル

(3) インストールのウィザードを表示しますので[次へ]をクリックします。

(4) ソフトウェア使用許諾画面を表示します。

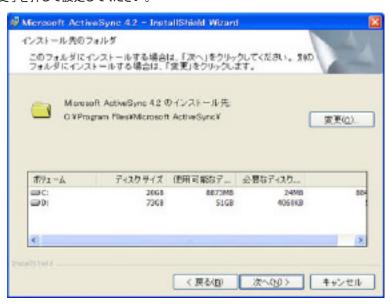
内容を確認し[使用許諾契約の条項に同意します]を選択、[次へ]をクリックします。



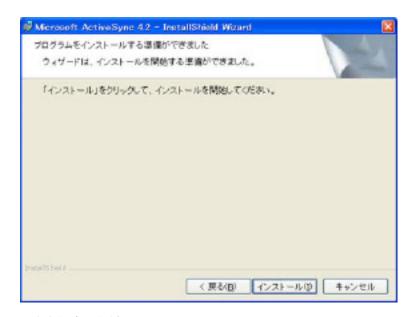
(5) ユーザー情報入力画面を表示しますのでユーザー名、所属を入力、[次へ]をクリックします。



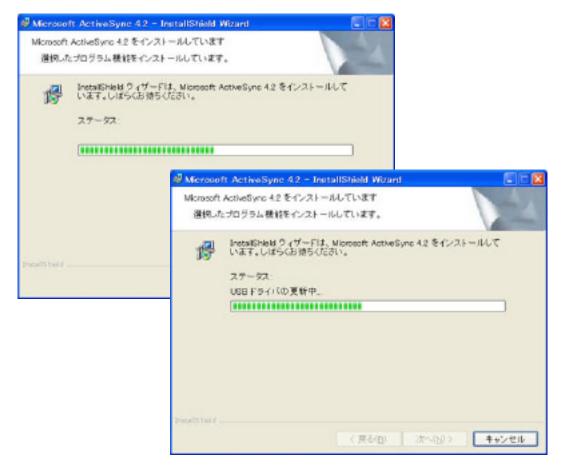
- (6) インストール先指示画面を表示します。
 - デフォルトのインストール先でよろしければ[次へ]をクリックします。
 - ※インストール先を変更する場合は[変更]を押して設定してください。



(7) インストール開始画面を表示します。[インストール]をクリックします。



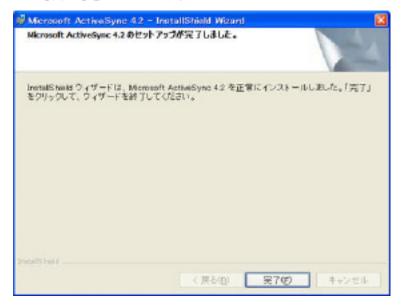
(8) インストールが開始されますので、そのままお待ちください。



(9)メーラー設定画面を表示する場合があります。[OK]をクリックします。



(10) セットアップ完了画面が表示されますので[完了]をクリックします。



引き続き、ActiveSync を起動し GS センサーと連動させるためのドライバを設定します。 次ページを参照してください。

2. GS センサードライバーのインストール

インストールの際して、下記の幾つかのルールを守ってください

- ・ PC の OS に適合したドライバーファイルを選択して下さい
- ・画面に表示される説明に従ってインストール作業を続けてください
- ・インストールが完全に終了する前に器械を接続しないでください
- PC とセンサーの接続には GEV234 ケーブルを使用して下さい
- Microsoft ActiveSync がインストールが完了している必要があります
- (1) SetupViva&GR ファイルを起動します (PC の OS により 32 bit か 64 bit のドライバーを選択 して下さい。)



- (2) 表示される指示従ってインストールを進めます。
 - * PC から全ての GS センサーが取り外されていること を確認して下さい。

(3) インストール後 "Configure CS/GS/GR connection" ショートカットがデスクトップに現れます。 Web サーバー用に必要なショートカットは "Configure GS connection "のみです。





(3) GS センサーの電源を入れた後に、PC の USB ポートと GEV234 ケーブルにより接続します。



- (4) "Welcome to Found New Hardware Wizard (新しいハードウエアを見つけました)" というウィンドウが表示されます。
 - "Yes, this time only." をチェックして"Next"を選択します。 ネットワーク・アダプターのソフトウエアドライバー" Remote NDIS based LGS GS Device" がインストールされます。
- (5) 再度、"Welcome to Found New Hardware Wizard (新しいハードウエアを見つけました)" というウィンドウが表示されます。
 - "Yes, this time only."をチェックして"Next"を選択します。
 WinCE の USB デバイス・ドライバー "LGS GS USB
 Device" が PC ヘインストールされます。

インストールした PC の環境により、PC の再起動が必要になる場合があります。表示されるウィンドウの指示に従ってください。





- 3. Leica ウェブインターフェイスの設定
- (1) Viva ドライバーが完全にインストールされていることを確認します。



(2) GS センサーの電源を入れ、GEV234 ケーブルで PC と接続します。



(3) パートナーシップの設定画面で「いいえ 情報を同期しません。」にチェックマークを入れて、「次へ」を押します。

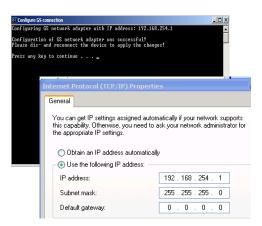


(4) デスクトップにある "Configure GS connection" アイコンをダブルクリックします。このアイコンは GS センサードライバーをインストールしたときに自動的にデスクトップに作成されます。

Configure G5 connection

これにより、LGS ネットワーク接続の TCP/IP アドレスが設定されます (192.168.254.1)。

この後、デスクトップ上のアイコンは自動的に消去されます。



(5) PC のウェブブラウザ(インターネットエクスプローラーなど)を起動し、下記のアドレスにアクセスします。 http:// 192.168.254.2



*ブルートゥースにより PC と GS センサーを接続する場合のアドレスは下記のとおりとなります。 http://192.168.253.2

4. GS センサーへのファームウェアのアップロード

メインメニューから [ユーザー] を選択 します。、 [OK] を押します。

Leica RTK 🖺 "" 98% ■ 90% 現在のステー 衛星 / 位置情報 RTK/記録 ステータス バッテリー/メモリー ステータス ユーザー ■ システムファイルのアップロード 動作モードの設定 衛星の設定 言語の管理 生データ/自動ポイント記録 ヘルプとサポート 2010-08-06 14:38 (Tokyo Standard Time) | LEICA GS10 | バージョン: 2.10 (1069) | シリアルナンバー: 1530834 © Leica Geosystems 2009

ユーザーメニューから [ファームウェア の読込み] を選択します。、 [OK] を押します。 [新しいファームウェアの読込み]をクリックし、アップロードするファームウェアの保存場所を指定します。



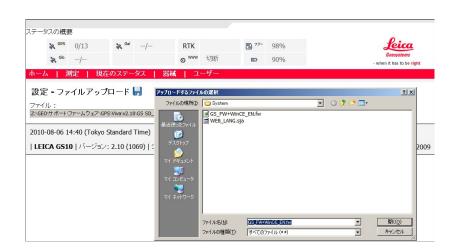
ファームウェアの保存場所から; ファームウェア

GS_FW+WinCE_EN.fw

を指定します。

を押してファームウェアのアップロードを開始します。

アップロードが完了するまで、器械の 操作をせずに、電源供給を継続してく ださい。





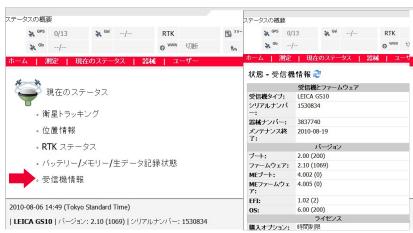
同様にファームウェアの保存場所から WEB 言語ファイル;

■ WEB_LANG.sja
をアップロードし、

[Japanese - 日本語]を選択します。

[現在のステータス]-[受信機情報] を選択し、アップロード後の GS セン サーのステータスを確認します。





Leica Viva FW Upload 手順書

Format file.xls
GPS-user7~ラハース.mdb へのショート
GS09 FW Upload.pdf
HEXAGON-AB-POLICY_20070212.pdf
1503659.key

際(②)

購入したオプションがある場合には、 メインメニューの[ユーザー]-[オプショ ンキーのアップデート] からアップデー トします。

例: NMEA 出力、生データ記録オプショ

購入したオプションについてのライセン スキー **JL_1503659.key** を指定し、 を押してアップロードします。

購入したオプションについてのステータ スも[受信機情報]により確認するこ とができます。



догу. <u>Э</u> К÷1X



ファイルの種類(工):

L_1503659key すべてのファイル (*.*)

2010-08-06 14:50 (Tokyo Standard Time)

| LEICA GS10 | バージョン: 2.10 (1069) |

TS11_TS15 の出荷設定

1 ファームウェアのインストール

ファームウェアのインストールは下記にしたがって実行します。事前にメモリーのフォーマットは必要ありません。またシステムファームウェアの Ver に合わない言語、アプリケーションプログラムはインストールできない、もしくはインストールできても実際には動作しない現象が発生するため注意ください。

1)システムファームウェアのインストール TS の電源を ON にしてメインメニューから ユーザーを選択します。

ツールとユーティリティーを選択します。

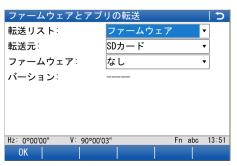
ファームウェアの転送を選択します。

転送リストからファームウェア→言語→アプリケーションプログラムの順にインストールを実行します。









(1)ファームウェアの転送

転送リストにファームウェアを設定し、転送元に SD または USB を指定するとファームウェアに" TS_ FW+WinCE_JA. fw" が表示されます。 TS と CS ではファームウェアの名称が異なりますので、間違いの無いように選択します(その他のアプリは TS と CS 共通のため、カード内に全てのファイル関係を保存している場合がある)。

" F1 OK"で転送を開始します。バッテリーは充分な容量が必要です。

(2) 言語ファイルの転送

ファームウェア同様に転送リストに言語を設定し、 転送元に SD または USB を指定すると言語に "Japanese"が表示されます。"F1 OK"で転送 を開始します。

(3) アプリケーションプログラムの転送 ファームウェア同様に転送リストにアプリケーション を設定し、転送元に SD または USB を指定すると プログラムに各種プログラムが表示されます。以下 の順番で"F1 OK" インストールを実行します。

アプリケーションは Jp オリジナルを別に用意する。 Jp オリジナル以外の純正アプリを一括転送し、終了後カードを差し替えて Jp アプリを下記の順番で転送する。

> JPOriginalSOA: 放射対回(Jp オリジナル) APAConverter: 手簿出力(Jp オリジナル) CoordTran: 座標入出力(Jp オリジナル) IPDC: 対辺チェック(Jp オリジナル)

JPOriginalTraverse:トラバース(Jp オリジナル)













4) システム Zip のインストール システムの初期設定を行うためシステム Zip を設定します。メインメニューのユーザーか らツールとユーティリティーへ進み"ユーザ ーオブジェクトの転送"を選択します。

転送リストに"すべて"を設定し、 VivaSystem.zip ファイルから全てのデータを コピーにチェックを入れ"F1 OK"を選択し ます。

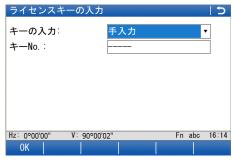
5) オプションラインセンスの設定 ライセンスの入力を行います。メインメニュ ーのユーザーからツールとユーティリティー へ進み"ライセンスキーの入力"を選択 します。

指定のライセンスを入力して"F1 OK"を選択します。間違いなく入力すると"・・・認識しました"とメッセージが表示され終了となります。ゼロと O の入力ミスにご注意ください。









TS11_15 に設定されている主なオプションライセンス

WorkSite+:測定プログラムの応用機能

StakeOut+: 杭打ちの応用機能

ロボティック:スイスより認証されたユーザーのみ使用可能

放射対回: Jp オリジナル

トラバース:Jp オリジナル その他:CS イメージング TS イメージング(標準)

2 各種設定の確認

- 一通り設定が終了した後、確認作業を行います。
- 1) アプリケーションプログラム

アプリケーションはオプション購入に関係なく全てのアプリケーションをインストール します。プログラムの一覧画面に表示されているもの以外に測量応用と杭打ち 応用の中にアプリケーションが存在します。また LandXML、DXFImporter、 DXFExport はアプリケーションの一覧では確認が出来ません。

(1) プログラム一覧

単独プログラム:

器械設置/測定:ファームウェアに 付属するアプリケーション。 杭打ち/交点計算/ロードジョブ/ 放射対回 / 手簿出力 / 座標転送 / 対辺チェック / トラバース

複合プログラム

測定応用:グリッドスキャン/リファレンスラ イン / 体積計算 / 対回測定

/ 座標システムの決定 / トラ

バース / クロスセクション

杭打ち応用:リファレンスライン/DTM 杭打 ち / 杭打ち DTM とポイント





A

対回測定

座標システムの決定

隠れた測点

各種オプションは CS 用と TS に分かれて ArtNo が存在するがファイルは共通。

> (2) LandXml、DXF のフォーマットファイル メインメニューのジョブとデータからデータ入 力に進みます。

> この画面から"DXF データの入力"がある か確認します。

> 次に"データの出力とコピー"に進みます。



DXF データの出力と XML データの出力があるかを確認します。



2) 座標系の確認

メインメニューからジョブとデータに進み、 ジョブのプロパティを選択します。

座標システムタブを開き、座標システムの 一覧を開きます。 GSI と JGD それぞれ 19 個ずつあれば、問題は有りません。





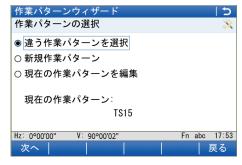
3) 作業パターンの確認

メインメニューからユーザーに進み、作業パターンの変更を選択します。

作業パターンウィザードで"違うパターンを 選択"にチェックを入れて"F1 次へ"を選 択します。

作業パターンの一覧を開き CS/SS/TS11/ TS15 があるか確認します。

このパターンは固定ではなく、不定期に追加されることがあります。

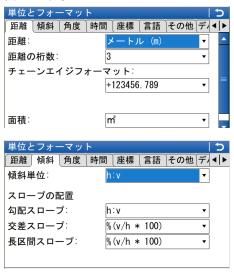


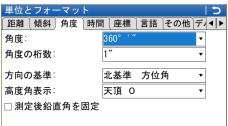


以降の設定確認は TS15 の作業パターンを使用して行います。 TS15 を選択し" F1OK" を実行します。

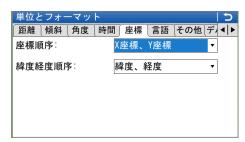
4) 単位の設定

メインメニューよりユーザーに進み、システム設定を選択します。単位とフォーマットを 選択して、下記の通り設定されているか確 認します。













5) 短縮キーの確認

短縮キーはファンクションボタンの表裏と ユーザーメニューの3種類設定があります。 メインメニューよりユーザーに進み、作業設 定を選択します。

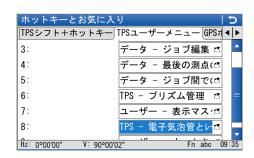
ホットキーとお気に入りを選択します。

- (1) TPS ホットキー
 - F7 プリズム / ノンプリズム
 - F8 自動視準 オン/オフ
 - F9 測定とターゲットの設定
 - F10 パワーサーチ
 - F11 追尾モード オン/オフ
 - F12 電子気泡管とレーザー求心
- (2) TPS シフト + ホットキー
 - F7 雨霧モードのオン / オフ
 - F8 SUN モードのオン / オフ
 - F9 EDM 標準 / トラッキング
 - F10 切替ファーストトラッキング
 - F11 ガイドライト オン/オフ
 - F12 器械設定 インターフェースの設定
- (3) TPS ユーザーメニュー
 - 1 ジョブの管理
 - 2 データの表示と編集
 - 3 ジョブ編集
 - 4 最後の測点の削除
 - 5 ジョブ間での測点のコピー
 - 6 プリズム管理
 - 7 表示マスク
 - 8.9 未定









6) ジョブの確認

メインメニューからジョブとデータに進みます。作業ジョブの選択するとジョブの一覧が開きます。ジョブは内蔵メモリーまたは SDカードを表示します。画面上のタイトルバーに(内蔵メモリー)と表示されているのを確認をします。(SDカード)になっていたら" F6 内蔵"を選択します。

TEST ジョブが出来上がっていいるのを確認 して"F1OK"で終了します。

7) 時計の確認

時計の設定は Windows で行います。

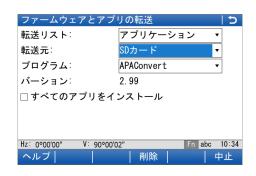
一旦 SmartWorxViva を最小化してから タスクバーの時計をタップして、時刻を合わ せてください。

メインメニューより Fn ボタンを押し"F5 最小化"を選択します。設定終了後タスクバーにある SmartWorx を選択して Viva を復帰させます。

8) アプリケーションの削除 メインメニューよりユーザーへ進みます。 "ツールとユーティリティー"を選択し、ファームウェアの転送に進みます。転送リスト にアプリケーションを選択した状態で Fn ボタンを選択します。

9) ライセンスの削除 メインメニューよりユーザーへ進みます。 "ツールとユーティリティー"を選択し、ライセンスキーの入力に進みます。Fn ボタンを選択し、F4 削除を実行するとライセンスの削除が可能です。ライセンスは一括削除となります。







10) システム情報

器械のファームウェアのバージョンやアプリケーションの情報を確認できます。

画面では TPS タブと SmartWorx タブまたは TPS/GNSS モードの場合は GS タブもあります。

TPS タブでは TPS のシリアル・器械タイプ・ハードウェアのオプションを確認できます。 SmartWorxViva タブではファームウェアの バージョンを確認できます。





11) 機器モード

TPS を単独で使用するモードと TPS と GNSS を併用するモードが存在します。併 用で使用している場合は、設定・情報関係 において GS センサーの画面が表示されるます。

モードの切替はメインメニューから Fn ボタンを選択し"F2 モード"を実行し ます。 出荷時は TPS のみで出荷します。





- 3 出荷同梱品のコンフィグ
 - 1) マニュアルと CD

用意するマニュアル

TS11 TS15 ユーザーマニュアル: (取扱説明書): 冊子で提供

TS11_TS15 オンラインヘルプ:システムフィールドとアプリケーションを TS 本体にオンラインヘルプとして設定しているため、冊子、データ媒体での提供は無い。

Jp オプションマニュアル:日本で作成したプログラムに関するマニュアル。冊子で全機種に同梱。

2) 他

反射テープは同梱しない。

キャリングストラップは同梱。

- 4 CS コントローラーと同時に出荷する場合 無線とのハンドシェイクを確立してから出荷します。
- 1) RH15 とあわせて出荷 ワンマンとして使用することを前提として出荷します。
- (1) TS15 の操作

RH15 を TS にセットアップしてから電源を入れます TS15 の作業パターンを CS に切り替えます。

メインメニューの器械設定から"器械への接続"を 選択します。(作業パターンの変更は P26 参照)

CS 接続ウィザードを選択します。



V: 90°00'03"

Hz: 0°00'00"

Fn abc 11:51

" SmartWorxViva" にチェックを入れて" F1 次へ" を実行します。

- "接続に使用"に無線ハンドルを設定し、
- " F1 次へ"を実行します。

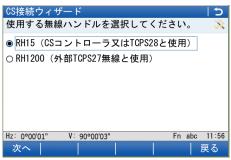
RH15 にチェックを入れて"F1 次へ"を実 行します。

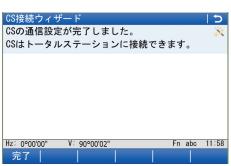
" F1 完了"で TS 側の設定を終了します。

確認のため、メインメニューの器械設定から"器械への接続"を選択します。"その他の接続"に入り、コントローラに無線ハンドルが設定されているか確認します。 "F10K"で完了します。











(2) CS コントローラの操作CS コントローラの電源を入れて、作業パターンに TS15 を選択します(操作方法は P26 を参照)。

メインメニューより器械設定に進み"器械へ接続"を選択します。 TPS 接続ウィザードを選択します。

通信設定ステップ1画面でモデルに TS11/15を設定し、接続方法は内蔵無線に 切り替えます。

" F1 次へ"で先に進みます。

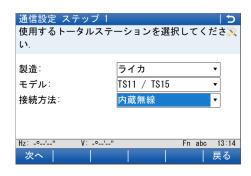
通信設定ステップ2でリンク番号(通常は0)とビデオの転送レートを最大化にチェックを入れます。"F1次へ"を選択すると接続を開始します。

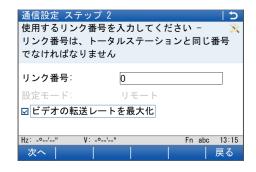
- 2) RH15 無しで出荷
- (1) TS15 の操作

器械の電源を入れます TS15 の作業パターンを TS15 に切り替えます。

メインメニューの器械設定から"器械への接続"を選択します。(作業パターンの変更は P26参照)

CS 接続ウィザードを選択します。









" SmartWorxViva" にチェックを入れて" F1 次へ" を実行します。

"接続に使用"に Bluetooth を設定し"F1次へ"を実行します。この後、接続を開始します。

上記の方法を実行しても BlueTooth をうまく 認識しない場合は以下の作業を行います。

"機械への接続"からコントローラにカーソルを合わせて"F3編集"を選択します。

トータルステーションへのコントローラーの接続を認めるにチェックを入れます。

"F1 OK"で確定します。











上記の方法を実行しても BlueTooth をうまく 認識しない場合は以下の作業を行います。

"機械への接続"からコントローラにカーソルを合わせて"F3編集"を選択します。

トータルステーションへのコントローラーの接続を認めるにチェックを入れます。 " F1 OK" で確定します。

 3) CS コントローラで BlueTooth のサーチを 行う (BlueTooth の動作確認)
 CS コントローラーのメインメニューから器械 設定→機械へ接続→ TPS 接続ウィザードへ 進みます。

TS11/TS15 と BlueTooth を指定し"F1 へ"を選択します。











" F4 サーチ" で BlueTooth のサーチを行います。

サーチできた BlueTooth を表示します。TS を選択して"F1 次へ"を選択します。 (画面はシュミレータを使用しているため実際のものと異なります)

接続が確立できたら"F1 完了"で終了です。エラー画面(右図)が出るようであれば繰り返しサーチを実行します。

