# ANIMAL MAP

# 操作マニュアル

### マニュアル

Version 1.00 (Nov1)

・ご使用の前に、本書を必ずお読みになり、内容を理解したうえで正しく安全に お使いください。

製造販売元

### 株式会社 サーキットデザイン

長野県安曇野市穂高 7557-1 Tel: 0263-82-1024 Fax: 0263-82-1016

e-mail: animal@tracking21.jp http://www.tracking21.jp

### 目次

1.	システム概要	4
2.	起動·終了	5
	2.1. ANIMAL MAP にログイン	5
	2.2. ANIMAL MAP からログアウト	7
3		8
0.	31 動作習音	
	3.2 面面構成	
	<ul> <li>3.3. ログイン画面</li> </ul>	9
	3.4. プロジェクト画面	
4.	基本操作	
	4.2. 地図の縮尺変更	
5.	距離の測定	12
	5.1. 直線距離の測定	13
	5.2. 自由面積の測定	
	5.3. 長方形面積の測定	23
	5.4. 半径の測定	27
	5.5. マーカーの設定	
6.	今日の GPS	
	6.1. アイコンの説明	
_		
7.	今日のヒーコン	
8.	GPS ログ	40
	8.1. 軌跡の表示	41
	8.2. データのダウンロード(管理者権限のみ)	43
	8.3. Google Earth での表示(管理者権限のみ)	46
9.	Sensor ログ	47
	9.1. データのダウンロード(管理者権限のみ)	
10	首輪コマンド(管理者権限のみ)	50
10.	· 日刊四一、21、日·王日1年代、2277 ··································	
	102 ワンタイムログ	
	10.3 GPS ログダウンロード	

	10.4.	Sensor ログダウンロード	59
	10.5.	コマンドのステータス	60
11.	基	地局一覧	61
	11.1.	温度/RSSIの表示	62
	11. <b>2</b> .	データのダウンロード(管理者権限のみ)	63
12.	G	PS 首輪発信器	65
	1 <b>2</b> .1.	GPS について	65
	12.2.	GPS 首輪発信器の動作モード	65
	12.3.	ID ビーコンと GPS ビーコンの説明	66
	12.4.	GPS 首輪発信器の設定	66
	12.5.	電池寿命	67
	12.6.	GPS 首輪発信器のドロップオフ	68
13.	迌	<b>፤絡・お問い合わせ先</b>	69

1. システム概要

### ANIMAL MAP:システム

ANIMAL MAP



ANIMAL MAPは、GPS 首輪発信器 GLT-02、GLT-03 を取り付けた野生動物の位置情報を、机上から簡単に確認することが可能になる大変便利な動物位置情報システムです。

調査したい地域へ設置したアクセスポイント(基地局)で、動物の位置情 報を自動受信し、ドコモの携帯電話網経由でクラウドサーバーにデータを転送 して一括管理が可能です。

データはインターネットを通じてどこでも閲覧できます。

※地図データは国土地理院殿のデータを使用しています。

- 2. 起動·終了
- 2.1. ANIMAL MAP にログイン

web ブラウザを立ち上げます。

Google Chrome	Internet Explorer
To man the second second of the second second of the second secon	0.0 0.0 0.0 0.0 0.0 0.0 0.0 0.0 0.0 0.0
Google	b Bing Web の地策 の
A Data Mile Contraction	よくアクセスするサイト
	#ACA-5545665916883.X# 2022688
	第12457年85-7期後、 第四のセンSA24期に Dehum 27957月間目前
18 (24) isosci( 2006 - 80	RE implementer

ANIMAL MAP の URL「https://animalmap.jp」を入力し、ログイン画面を開きます。

A REAL PROPERTY OF THE REAL PROPERTY OF		00 *
ttps://animaimap.jp/users/sign_in	P ~ ⊕ C     Animalmap ×	0 A (3
	Log in	
	Email	
	Password	
	Remember me	
	Log In	
	1.00 - 0.000	
	CIRCUIT DESIGN INC	





Email アドレスと Password を入力し、「Log in」をクリックします。

※「Remember me」にチェックを入れておくと、次回から入力せずにログイン可能です。 ただし、ブラウザにより記憶されない場合があります。



ログインするとプロジェクト画面が表示されます。ログイン時は「今日の GPS」が表示されます。

2.2. ANIMAL MAP からログアウト

ANIMAL MAP 内のタブで Logout をクリックします。



ログイン画面に戻ります。

Sandamente		
<ul> <li>https://animatinap.go/users/user_in</li> </ul>	D + B C ◆ Animalmap =	9,0
	Log in	
	Enal	
	Pastword	
	C Remember me	
	r03 a	
	CIRSUIT DESIGN, INC.	

### 3. ANIMAL MAP について

#### 3.1. 動作環境

ANIMAL MAP は、ブラウザが使用できる状態であれば、お手持ちの PC、タブレット、スマホから閲覧できます。



#### 3.2. 画面構成

ANIMAL MAP は大きく分けて「ログイン画面」、「プロジェクト画面」の2種類の画面で構成されます。



#### 各画面の概要は以下の通りです。

画面名	概要
	・ANIMAL MAP 起動時に表示されます。
	・ログアウト時に表示されます。
	・「今日の GPS」を表示します。
	・「今日のビーコン」を表示します。
	・「GPS ログ」を取得します。
プロジェクト	・「Sensor ログ」を取得します。
	・「基地局一覧」を表示します。
	・ANIMAL MAP からログアウトします。
	・地図上で距離を測定したり、地図の縮尺を変更します。

#### 3.3. ログイン画面

ANIMAL MAPを開いた直後、またはログアウトしたときに表示される画面です。

前回ログインした際にログアウトせず、「Remember me」のチェックボックスにチェックを入れていれば、 この画面は表示されません。



#### ログイン画面の詳細は以下の通りです。

番号	名称	概要
1	Email 入力ボックス	メールアドレスを入力します。
2	Password 入力ボックス	パスワードを入力します。
3	パスワード記憶チェックボックス	チェックを入れると次回からログイン状態のまま ANIMAL MAP に入れます。 ※ブラウザにより記憶されない場合があります
4	ログインボタン	メールアドレスとパスワードを入力後、クリックする と ANINAL MAP にログインすることができます。
5	サーキットデザインのロゴ	クリックすると、サーキットデザインのサイトヘリンク します。

●アカウントについて

アカウントには、管理者権限アカウントと一般ユーザーアカウントがあります。一般ユーザーアカ ウントでは、ANIMAL MAP の使用できる機能に制限があります。 ※本マニュアルでは、管理者権限アカウントでログインした場合の画面にて、操作説明を行ってお ります。 3.4. プロジェクト画面



<u>プロジェクト画面の詳細は以下の通りです。</u>

番号	名称	概要
1	ANIMAL MAP ホーム	ANIMAL MAP のホームへ戻ります。
2	今日の GPS	その日基地局で取得できた GPS データを表示します。
3	今日のビーコン	その日基地局で受信できた GPS 首輪発信器の状態を確認 することができます。
4	GPS ログ	今まで取得した GPS のログデータを地図上に表示できます。
5	Sensor ログ	GPS 首輪発信器のセンサーデータをダウンロードできます。
6	首輪コマンド	GPS 首輪発信器の設定を変更したり、リアルタイムコマンド、ログデータのダウンロード予約ができます。
$\bigcirc$	基地局一覧	基地局の状態を見ることができます。
8	Logout	ANIMAL MAP からログアウトできます。
9	地図上のツール	地図上の距離を測ったり、マーカーをおくことができます。
10	Zoom in, Zoom out	地図の縮尺を変更します。
1	スライダー	GPS ログの軌跡を時間ごとに表示できます。

### 4. 基本操作

#### 4.1. 戻る

前の画面に戻りたい場合は、ブラウザバックで戻ることができます。

ブラウザの「戻るボタン」をクリックするか、Back Space キー(パソコンの場合)にてブラウザバックを 行ってください。



#### 4.2. 地図の縮尺変更

Zoom in/Zoom out ボタンをクリックするかマウスのホイールを使用する(パソコンの場合)と、縮尺を変え、地図を拡大/縮小することができます。



### 5. 距離の測定

画面左端にあるツールを使用すると、地図上の距離を測ることができます。



ツール	記号	概要
Draw a polyline		直線の距離を測定します。
Draw a polygon		始点から終点までの範囲内の面積を測定します。
Draw a rectangle		ドラッグした範囲の面積を測定します。
Draw a circle		ドラッグした範囲の半径を測定します。
Draw a marker	•	地図上にマーカーを設定します。

	記号	概要
Edit layers	Ŋ	選択したレイヤーを編集します。
Delete layers		選択したレイヤーを削除します。

#### 5.1. 直線距離の測定

ツール内の一番上の「Draw a polyline」をクリックします。



地図上でクリックした始点から、2回目以降クリックしたポイントまでの直線距離の合計が表示されます。





終点で再度クリックすると終了します。レイヤーを引き終わると距離の表示は消えます。

距離の測定中に アイコン横の「Delete last point」をクリックすると、最後にクリックしたポイントが 消え、ひとつ前の状態に戻ることができます。



範囲を変更したい場合は C Edit layers」をクリックした後、移動したいポイントを選択しドラッグします。



変更後、その状態を維持したい場合はピアイコン横の「Save」をクリックしてください。



変更したレイヤーを元に戻したい場合は 「アイコン横の「Cancel」をクリックすると、修正前の状態に 戻すことができます。



レイヤーを消す場合は
「Delete layers」をクリックした後、消したい部分を選択します。



消した後、その状態を維持したい場合は

アイコン横の「Save」をクリックしてください。



消したレイヤーを元に戻したい場合は アイコン横の「Cancel」をクリックすると、消す前の状態に戻すことができます。



#### 5.2. 自由面積の測定

ツール内の2つ目の●「Draw a polygon」をクリックします。



地図上でクリックした始点から、2回目以降クリックしたポイントまでの面積が表示されます。





始点で再度クリックすると終了します。レイヤーを引き終わると距離の表示は消えます。

距離の測定中に
アイコン横の「Delete last point」をクリックすると、最後にクリックしたポイントが消え、ひとつ前の状態に戻ることができます。



範囲を変更したい場合は C Edit layers」をクリックした後、移動したいポイントを選択しドラッグします。



変更後、その状態を維持したい場合はピアイコン横の「Save」をクリックしてください。



変更したレイヤーを元に戻したい場合は 「アイコン横の「Cancel」をクリックすると、修正前の状態に 戻すことができます。





消した後、その状態を維持したい場合は

アイコン横の「Save」をクリックしてください。



消したレイヤーを元に戻したい場合は アイコン横の「Cancel」をクリックすると、消す前の状態に戻すことができます。



#### 5.3. 長方形面積の測定

ツール内の2つ目の 「Draw a rectangle」をクリックします。



始点からドラッグした範囲の面積が表示されます。



範囲を変更したい場合はC「Edit layers」をクリックした後、移動したいポイントを選択しドラッグします。



変更後、その状態を維持したい場合はピアイコン横の「Save」をクリックしてください。



変更したレイヤーを元に戻したい場合は 「アイコン横の「Cancel」をクリックすると、修正前の状態に 戻すことができます。





消した後、その状態を維持したい場合は

アイコン横の「Save」をクリックしてください。



消したレイヤーを元に戻したい場合は アイコン横の「Cancel」をクリックすると、消す前の状態に戻すことができます。



#### 5.4. 半径の測定

ツール内の3つ目の●「Draw a circle」をクリックします。



ドラッグした範囲の半径が表示されます。



範囲を変更したい場合は C Edit layers」をクリックした後、移動したいポイントを選択しドラッグします。



変更後、その状態を維持したい場合はピアイコン横の「Save」をクリックしてください。



変更したレイヤーを元に戻したい場合は 「アイコン横の「Cancel」をクリックすると、修正前の状態に 戻すことができます。





消した後、その状態を維持したい場合は

アイコン横の「Save」をクリックしてください。



消したレイヤーを元に戻したい場合は アイコン横の「Cancel」をクリックすると、消す前の状態に戻すことができます。



#### 5.5. マーカーの設定

ツール内の4つ目の 🔍 「Draw a marker」をクリックします。



目印としてマーカーを置くことができます。



マーカーの位置を変更したい場合は 「Edit layers」をクリックした後、移動したいポイントを選択しドラ ッグします。



変更後、その状態を維持したい場合はピアイコン横の「Save」をクリックしてください。



変更したレイヤーを元に戻したい場合は 「アイコン横の「Cancel」をクリックすると、修正前の状態に 戻すことができます。





消した後、その状態を維持したい場合は

アイコン横の「Save」をクリックしてください。



消したレイヤーを元に戻したい場合は アイコン横の「Cancel」をクリックすると、消す前の状態に戻すことができます。



### 6. 今日の GPS

タブ内の「今日の GPS」をクリックします。



基地局で取得できた GPS のうち、最新のデータが地図上に表示されます。 また、ログイン時は自動的にその日の最新の GPS データが地図上に表示されます。



動物のアイコンをクリックすると、GPS 首輪発信器の ID、GPS 測位を行った時間、そのときの電波強度、受信した基地局のデータを見ることができます。



また、ポップアップ内の「軌跡」をクリックすることで、過去の GPS ログデータを表示できます。





※その日のデータが取得できない場合は、基地局のアイコンのみが表示されます。

#### 6.1. アイコンの説明

アイコン	概要
⋧∎₽	基地局です。
•••	動物(サル)の位置情報です。
	日中の最新位置情報です。
No.	日中の行動です。
<b>`</b>	夜間の最新位置情報です。
<b>&amp;</b>	夜間の行動です。
•	ダウンロードされた位置情報です。

#### ※管理者権限アカウントでログインすると、アイコンを変更することができます。 (→10.1. 首輪設定)

7. 今日のビーコン

タブ内の「今日のビーコン」をクリックします。



今日のビーコン一覧が表示され、その日基地局で受信できた GPS 首輪発信器の状態が表示されます。



#### ビーコン一覧の詳細は以下の通りです。

名称	概要		
首輪 ID	その日基地局でビーコンを受信できた GPS 首輪発信器の ID が表示されます。		
Ch GPS 首輪発信器		の周波数のチャンネルが確認できます。	
最新データ日付	ビーコンを受信できた最新の日付が表示されます。		
Rssi	ビーコンを受信した際の電波強度が表示されます。		
	「ok!」	状態が良好のときに表示されます。	
Status	「No Activity」	GPS を測位している間に振動センサーが全く反応しない状態が3回続いた際に表示されます。	
	「Battery Low」	GPS 首輪発信器のバッテリー残量が少なくなってきた際に表示されます。	

8. GPS ログ

タブ内の「GPS ログ」をクリックします。



GPS 一覧が表示され、GPS 首輪発信器の ID と閲覧できる GPS データの最新の日付、その時の緯度と経度が表示されます。

C C Ill serve of	average the interest			10			0.0.0
	AND ALL MADE	Callenger aller and an			and the other		100000
	ANDHAL MAP	Lunivers antento ouna	Densero BROOM	2.444M	C. Caller		
	GPSログー覧						
	37-390,41-P						
	1800	##9"-50H	404448481838	8139	CSV	KMR.	
	21001085	2010-10-11 14:01:01	88,00	調節	500-0-4	57510-7	
	21001086	2010-10-07 10:05:58	0.0.0	(第1)	\$100.40-P	9950-9	
https://www.http.3s/	Thursday 1						

#### 8.1. 軌跡の表示

GPS ログー覧の軌跡「表示」をクリックします。

Ob. Remole	,P + ≧ C   Anenam	ep	1		
LMAP - HIGHE HIRE-CO	1932 Senato Bland				
グー覧					
0.0-P					
6.907-3011	404-10-10-10-10	8.39	CSV	KMR.	
5 2016-10-11 14:01:01	88.00	#15	50.0-1	9930-7	
6 2516-10-07 10:05:58	00.00		\$95.40-P	#950-7	
			C. S. Constanting		
			*		

地図上に最新の GPS データの軌跡が最大 100 ポイントまで表示されます。



動物のアイコンをクリックすると、GPS 首輪発信器の ID、GPS 測位を行った時間、そのときの電波強度、受信した基地局のデータを見ることができます。



アイコン例	概要
<del>ر ≣ل</del> ا	基地局です。
•	動物(サル)の位置情報です。
0	日中の最新位置情報です。
¥	日中の行動です。
<b>`</b>	夜間の最新位置情報です。
&	夜間の行動です。
٩	ダウンロードされた位置情報です。

●スライダー

画面左下にあるつまみを左右に動かすと、GPS データを時間経過に沿って表示することができます。

- 一番左端につまみを持っていくと、最新のデータのみが表示されます。

8.2. データのダウンロード(管理者権限のみ) GPS ログー覧の CSV「ダウンロード」をクリックします。

🗲 🛞 🕮 https	(enmalmep.jp/jpsibijs				,D+ad	🦪 Animalma	φ.	14		0 01
	ANIMAL MAP			0990/7						
	GPSログー版									
	1-9/01/0-P									
	260	##17-98F	Ŧ		enterin		8.35	CSV	KML.	
	21001085	2010-10-11 14	50.01		00.00		83	90141-11	9010-F	
	21001086	2016-10-07 10	205.58		0.0.0.0		85	97.A	975241-11	
									•	
The second secon	A second second									

	MS P 2090	- III - A' -		=(+-) = 3 (2	回 table	атіпеетіс • 5 мено Ле	8.0 10- 1	+ 54.4	出		第二	1900 193		N.	エオートSUM 国ウィキマ シリア・	AT	6
1745-H. N. L		2824		3	108			NE 31		2.514			124			45.	
ABB1		· C h															
A	11	0	D	- E		G	H.	1	1	K.	4		м	N.	0	10	
coller_id	ap	dete	latitude	longhude	altitude	cat st	lop	rasi									
21 001 000	AF0001	2016/5/616.06	36,30735	1078215	#70	10	1.4	0									
21001080	5 APDOO1	2016/5/6 18:06	35,30725	1378232	647	5	1.7	0									
21 001 086	APODO1	2018/5/6 20:06	36,30725	1078239	858	. 0	- 1.A	0									
21001090	5 AF0001	2016/5/7 0:06	3630728	1378237	847	13	1.1	0									
21 001 086	AF0000	2016/5/7 6:06	3530609	1378192	911	12	1.2	-1.04									
21 001 085	5 AF0001	2016/5/7 6:06	3630609	1378192	911	12	12	-84									
21 001 085	APCCO1	2018/5/7 8:06	35,2043	1078200	913	12	1.7	-104									
21 001 085	AF0001	2016/5/710.06	36.30773	1378206	851	7	1.4	0									
21 001 080	AP0001	2016/5/712:06	30,30635	137 8229	877	. 9	22	0									
21 001 095	AF0001	2016/5/714:06	36,20899	1378222	820	9	1.2	0									
21 001 000	AP0001	2016/5/716:00	35,31049	107.821	821		1.7	0									
21 001 085	AP0001	2016/5/718:06	363122	1378263	760	12	1.9	-108									
21 001 095	AFD001	2016/5/7 20:06	30,212,00	1.37 820	797	15	1	-98									
21 001 085	S APDODE	2016/5/7 20:06	36,31206	137826	787	15	1	-108									
21 001 086	APD001	2016/5/8 0.06	35,21197	1378259	783	15	12	-92									
21 001 080	AF0001	2016/5/8 0.00	36,30749	137822	819	0	1.6	0									
21001080	APD001	2016/5/8 8:00	36,30678	1378182	874	B	15	-95									
21 001 085	AFDOO1	2016/5/1110.06	3630684	1078182	908		1.3	-97									
21 001 090	5 AF0001	2016/5/812:06	3630738	137.818	952	H	13	0									
21 001 086	AP0001	2016/5/814:00	3630743	137.8183	000	7	1.4	0									
21 001 085	5 AF0001	2016/5/816:06	3630728	137.818	900	11	1.1	-89									
21 001 000	AFCCO1	2016/5/818:06	36.30783	1078177	891	.0	1.4	D									
21 001 085	5 AF0001	2016/5/B 20:06	36.30778	1378178	896	12	12	-100									
21 001 086	APODD1	2016/5/9 0.00	35.30754	107/8177	887	10	1.3	0									
21 001 085	AP0001	2016/5/9 6:06	36,30682	1378183	829	7	1.4	-100									
21 001 000	AP0001	2016/5/98:06	35,20631	107 #184		10	1.4	-97									
21 001 085	AP0001	2016/5/9 10:06	36,30645	137,8184	906	9	2	-100									
21 001 000	AP0001	2016/5/912:00	3030622	107.8197	927	10	13	-98									
21 001 085	APOODE	2016/5/914:06	36,30579	137818	909	11	1.1	-108									
21 001 080	APD001	2016/5/9 16:05	3030246	107.8114	918	7	1.8	0									
21001086	AFD001	2016/5/8 18:06	363049	137,8196	917	12	1.1	-90									
21001080	APOOOD	2016/5/918.06	363049	137#194	917	12	11	-99									
21001086	AF0001	2016/5/9 20:06	3630483	1378195	940	8	2.7	D									
21001086	AF0001	2016/5/10 0.06	36 30452	1378196	858	8	1.4	0									
21001086	APOOCE	2016/5/10 6:00	3630622	137.0188	920	7	1.8	-108									
21001086	AP0004	2016/5/108:06	36,3075	137801	972	0	1.8	0									
21 001 000	APOOD1	2016/5/1010.06	36.30827	137.7875	959	0	1.8	0									
21001080	AF0001	2016/5/10 12:05	36.30841	137,7893	1191	H	13	0									
21 001 086	AFCOOI	2016/5/1014:05	36,30895	107,7851	1142	11	1.0	0									
21001080	AP0001	2016/5/10 16:05	0	0	0	0	0	0									
21001080	AF0001	2016/5/1018:06	30.31002	137 7851	1148		15	0									
21 001 080	5 AP0001	2016/5/10 20:05	3531013	137,7853	1147	11	1.4	0									
21 001 000	AFCCOV	2016/5/11 0.05	3531002	107,7852	1141	7	1.4	0									
I de mos ane	E A TRIMONO A	the second at the size of the second	THE MOUTH A	a court maintenant	ALC: NO. 10.												

選択した GPS 首輪発信器の csv データをダウンロードすることができます。

GPS ログデータの詳細は以下の通りです。

csv データ項目	概要
collor_id	GPS 首輪発信器の ID です。
ар	アクセスポイント(基地局)番号です。
date	GPS 測位を行った日付時間(年日時分)です。
latitude	測位した緯度(°)です。
longitude	測位した経度(°)です。
altitude	測位した標高(m)です。
sat	GPS 測位時に観測できた衛星数(個)です。
pdop	位置精度低下率です。 ※PDOP=1 のとき測位精度が最もよく、PDOP の値が大きくなると測位 精度が低下します。
rssi	GPS 首輪発信器から送られてきた GPS データを受信した際の電波の 強度です。 ※GPS 首輪発信器にメモリしたデータを後にダウンロードしたときは「0」 となります。

	and the second second	and the second se					15-1001
O B https://a	nmalmap.(priods		,P + ≧ C @ Animaina	тр	* 2 L		(A)
	ANIMAL MAP	HERREN HERE-SO OPER	among BROCH				
	GPSログ一覧						
	17-390140-F						
	2460	##7-98H	相关的武法定	8.05	CSV	KML.	
	21001085	10-10-11 14:07.01	88.0.0	82	90040-M	95.0-F	
	21021086		0.0.0.0	85	970/0-II	9/01/47-11	
winamap.3x/g	patoga						

または、GPS ログー覧の画面左上にある「全データダウンロード」をクリックします。

すべての基地局で受信したすべての GPS 首輪発信器の csv データをダウンロードすることができます。

	the fi	(a) =						epske2010-	10-14.004	- Microsoft	Excel									100	
9		12 4	1-0 14701	南部	F-1 1	潮 老	10.00	7542													- 1
PL	MS	PHSet	+ 11	- (A* A*)			10 19031	(1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1)	12.3			1	HIE!	115	1	-	inth.	Σ =-	+ вим -	Ar	4
Manister 4	ù B	7 H -	I CEL + II /ba + J	12		die die	- HILLER	-i ritia are -	and a	AL 14 1142	.40	調査	9-7A267	t-140	10A	# 54	#E	2743	k-	Z.I I CW22	ter a
	1	* 12				II NO NO	221 CONTRACT	a sector and	100 11	28 1 7 11 382	*.0	書式 *	書式論定。	2514			-20	2.917		24693	-WF
9778-1	4074	_	717/1	1.05		11	11		1	110			2010			CIP				*	
4	410.34		C 10					-	1 11	-	_		-	-					-	1 - 2	-
408 910	A 001/085 4	EI ID0002	2016/3	10.6.06	0	E.	P	0 0	н	0	-109	9	K		-	M		16	U		P
400 210	001085 4	120005	2016/8	/10.8.01	0		0	0 0		0	-08										
410 210	001086 4	POOOt	2016/8	/10.805	ŏ		ő	0 0		0	0										
111 210	001086 4	POOOT	2016/8	101006	36.31.032	137.810	a a	76 5		26	0										
112 210	001086 /	POODT	2016/8/	101208	36 31 037	137 807	7 9	10 2		15	0										
413 210	001085 4	P0005	2016/8/	101401	0		0	0 0		0 .	-101										
414 210	001 085 A	P00001	2016/B/	101405	0		0	0 0	1	0	0										
415 210	001 085 A	P0005	2016/B	101601	0		0	0 0	ĺ.	0	-76										
416 210	001 086 A	POOOt	2016/B	101606	36,30798	137.815	9 8	55 5		23	0										
417 210	001.085 A	4P0005	2016/8/	101801	0		0	0 0	(	0 -	-100										
418 210	001.086 A	P0001	2016/8/	1018.06	36.31242	137.816	5 0	64 7		1.5	-96										
418 210	001.085 A	P00005	2016/8/	10 20:01	36,37953	137.811	4 8	41 9		1.6	-89										
420 210	001 086 A	4P00001	2016/8/	10 20:05	36.31239	137.815	8 8	78 11		1.3	0										
421 210	001085 A	P0005	2016/8	1/11 0:00	36.37952	137811	3 8	25 10	1	1.4	-88										
422 210	001 085 A	4P00001	2016/8	1/11 0:05	36.31.253	137.815	8 8	79 13		1.6 -	-105										
423 210	A 260 100	4P00001	2016/8	/11 6.05	0		0	0 0	é	0	0										
424 210	001.086 A	4P0001	2016/8	1/11 8.05	0		0	0 0	i	0	0										
425 210	001 086 A	PODOT	2016/8/	11 10:05	0		0	0 0		0	0										
426 210	001.085 A	P0005	2016/8/	11 12:01	36.38175	137.819	7 7	23 11		1.1	-86										
427 210	001.086 A	P0001	2016/8/	11 12:06	36,30646	137.782	5 10	66 6		1.6	0										
428 210	001085 /	P0005	2016/8/	11.14:01	36.38241	137 822	9.7	34 7		1.8	-117										
429 210	001.085 A	100004	201.6/B/	11 14:05	0		0	0 0	l	0	0										
430 210	001 085 A	4P0005	201 6/B/	11 16.01	36.38271	137.822	4 0	99 6		1.5	-83										
431 210	001.085 A	PODD1	2016/B/	11 16.05	0		0	0 0	Ę	0	0										
432 210	001.086 A	4P000t	2016/8/	11 18.05	0		0	0 0	6	0	0										
433 210	001.085 A	4P0005	2016/8/	11 20:00	0		0	0 0	ţ	0	-97										
434 210	001.086 A	4P0002	2016/8/	11.20.06	36.31347	137.811	3 9	49 12		11 -	-107										
435 210	001.085 A	10009	2016/6	1/12 0:00	0		0	0 0		0 -	-100										
436 210	001.085 /	P0005	2016/0	1/12 0:00	0		0	0 0	l	0	~86										
437 210	001 095 A	4P0001	2016/8	1/12 0.06	36.3135	137.811	3 9	26 8		1.3	0										
438 210	001 085 A	4P0005	2016/8	1/12 6:01	36.37811	137.815	2 9	39 5		1.7	-83										
438 210	001 085 A	4P0000t	2016/8	1/12 6.05	0		0	0 0	<u>i</u>	0	0										
440 210	001.085 A	4P0005	2016/8	1/12 8 01	0		0	0 0	-	0 -	-105										
441 210	001 086 A	4P0001	2016/8	/12 8:05	0		0	0 0	<u>1</u>	0	. 0										
442 210	001.085 A	4P0001	2016/8/	12 10:01	36,38293	137.819	6 8	28 5		1.6 -	-110										
**3 210	001 085 A	00005	2016/8/	12 10:01	36 38293	137.819	8 0	20 5		1.0	-79										
444 210	001086 A	10004	2016/8/	1210.06	35,30543	1.37	9	90 9		13	0										
ant) 210	001/085 /	4-0005	2016/8/	121201	0.000	40000	0	0 0		0	-81										
447 010	COLORE -	10004	2016/8/	1212100	30.30045	133.794	e 10	50 6		1.9	0										
447 210	001 085 A	400005	2016/8/	121401	30 3831	137820	0 7	52 10		13	-85										
440 210	001 085 A	10000	2016/8/	121410	0	407.040	0	0 0	-		0										
450 210	001.085 /	00000	2016/8/	12 1001	30,38406	13/ 613	0 8	0 0		21	7/0										
100 210	001005 A	10000	2016/8/	12 1010	0000000	107.045	0 0	67 0	-	10											
480 010	001000 /	00002	2010/8/	12 10:00	30,31240	107.015	- 0	57 8		1.3	211										
	and the second	and to	14 . 1970.00		and the second s				5			1941				-					

※全データダウンロードを行うと、データは GPS を測位した時間ごとになるため、受信した基地局や 首輪はバラバラに出てきます。

#### 8.3. Google Earth での表示(管理者権限のみ)

GPS ログー覧の KML「ダウンロード」をクリックします。

AL MAD 3 7 - 16 900.00-17 900.00-17 900.00-17 900.00 100	(8)/04% +8/46 (8)/2-38/8 04-15-11 14/8/01 (94-15-07 150156)	1-20 0407	54400000 54400000 5000	e Annella Kintot	α α α α α α α α α α α α α α	сяу 992.0-1 <sup>9</sup> 992.0-1 <sup>9</sup>	хж. 971-0-г 971-0-	
ログ一覧 コグ一覧 ジロンロード 朝助 2 0 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	2004 200		<b>CHATES</b> 5000 5000	BLCC/F	40 21 21	CW 97:.G-1 97:.G-1	хж. 97:0-г 97:0-	
ログ一覧 9/30-0-F 9 名称 2 885 2 886 2	2007-508 918-13-11 14 91 01 918-13-07 10 91 98		<b>CHATES</b> 5330 5330		68 25 21	ся <b>у</b> 992-0-17 992-0-17	хж. 375.0-г 375.0-	
5/0;0-F 6 4 85 2 866 2 866 2	1897-568 916-16-11 14 (21 (21 916-16-11 14 (21 (21 916-16-21 14 (21 (21 (21 (21 (21 (21 (21 (21 (21 (21		<b>884233</b> 8800 8800		88 A1 A1	C89 575:4-1 975:0-1	же. 975,0-г 975,0	
9 <u>4</u> 895 2 996 2	1897-987 916-15-11 14 (81) 01 916-19-07 16 (81) 58		<b>89.45.22</b>		48 A3 A1	сям 90:4-т 91:0-т	501.0-F 371.0-	
85 2 86 2	918-19-11 14:01:01 016-10-07 10:01:58		8800		A2 A3	9710-F	9710-F	
996 2	514-10-07 10:31 58		80.00		*1	97,0-F	372.6	
								•

Google Earth が端末にインストールされていれば、kml データが自動的に Google Earth で表示されます。



Google Earth

### 9. Sensor ログ

タブ内の「Sensor ログ」をクリックします。



センサーデータが受信できている場合、受信できた GPS 首輪発信器の ID と受信した最新の時間が センサーログー覧として表示されます。

(() () Here	pe ://animalmap.jp/semortops	p-a	C Animalmep x	
	ANIMAL MAP			
	センサーログ一覧			
	1160	编制データ日付	C SW	
	21001065	2016-09-04 22:00 00	ダウンロード	

#### 9.1. データのダウンロード(管理者権限のみ)

センサーログー覧の CSV「ダウンロード」をクリックします。

e ://animalimap.gp/semiortops	.P + ₩ C	@Anmalmep =	
ANIMAL MAP (1900)			
センサーログ一覧			
1160	编纂デー学目付	CRV	
21001065	2018-09-04 22:00:00	3192/A-#	
			•

csv データをダウンロードすることができます。

	(P. ).F.	State of the second		-	9919	a tai-22001085-	2016-30	12094 -	Warooot	Excel							incash()	0.00
#-4	#入	ページレイアクト 単式	7-3	890 a	≘ MR.	7HO											-	1
- A	IS PTION	A HEAL AND		-	The second of					141	THE .	-	Pm	24	1775	I	. 67	
nem in	101-1775	Statement of the second se					-		-	100	A-TANT		-		100	A 704 Y	H.mai	10
1	1 2 11	·····		**	Contraction of the second	LECOPHINE -	162.	74 . 7	38.42	書作.	<b>建大秋日</b>	2010-	at.	-		2.917 -	7049-	
978-91 %		2924			£48.			前度			2.514			12%			45.	
ABD6	24	• (* fe																
A		0	D			- G	H.		1 T	1.0	I R.	1 L.		M	N	0.01 0.00	10	
collar_id	ap	data	πf	tamperstur	active													
21 001 005	AFCOCE	2016/4/21 16:00	60	19	12													
21001085	AP0006	2016/4/21 18:00	60	22	0													
21:001:085	APOCC6	2016/4/21 20:00	00	21	0													
21001085	AFOOOS	2016/4/22 0:00	60	21	0													
21001085	AP0006	2016/4/22 6:00	60	20	D													
21 001 085	AF0006	2016/4/22 8:00	60	20	0													
21:001:085	APOOCE	2016/4/2210:00	60	20	0													
21 001 085	AF0006	2016/4/22 12:00	60	20	0													
9 21 001 085	AP0005	2016/4/2214.00	60	21	p													
1 21 001 0E5	AF0006	2016/4/22 16:00	60	21	0													
21 001 085	APOOOS	2016/4/22 18:00	60	21														
3 21 001 085	AP0005	2016/4/22 20:00	60	22	0													
4 21 001 085	AFOOCS	2016/4/23 0.00	00	21	D													
21001085	APOOCS	2016/4/23 6:00	60	21	D													
5 21 001 085	APOOC6	2016/4/23 8:00	60	21	0													
21001085	APOOCE	2016/4/23 10:00	60	21	0													
21001085	AP0005	2016/4/2312:00	60	21	0													
21001085	AFCCCE	2016/4/23 14:00	60	23	D													
21001085	AF0006	2016/4/2316:00	60	21	D													
21 001 005	APODOS	2016/4/23 18:00	60	22	0													
21 001 085	AF0006	2016/4/23 20:00	60	22	0													
21001005	AFCCC	2016/4/24 0:00	60	22	0													
4 21 001 085	AF0006	2016/4/24 6:00	60	21	0													
21 001 085	APOOC6	2016/4/24 8:00	60	21	0													
21 001 085	AF0006	2016/4/24 10:00	60	21	0													
21 001 005	APO006	2016/4/24 12:00	60	21	0													
21 001 085	AF0006	2016/4/24 14:00	60	21	0													
21 001 085	APDOC6	2016/4/24 10:00	00	22	0													
0 21 001 085	AF0006	2016/4/24 18:00	60	22	0													
21 001 065	APD005	2016/4/24 20:00	.60	22	0													
21001085	AFCOOS	2016/4/25 0:00	60	21	0													
21 001 085	AFCCC6	2016/4/25 6:00	60	20	0													
21001085	APDODE	2016/4/25 8:00	60	20	D													
21 001 065	AF0005	2016/4/25 10:00	60	20	0													
21001085	APDOCE	2016/4/25 12:00	60	20	D													
21 001 085	AF0008	2016/4/25 14:00	60	21	0													
21 001 085	APOCC6	2016/4/25 16:00	60	21	Ø													
21 001 085	AFCODE	2016/4/25 18:00	60	21	0													
21 001 085	APCCC6	2016/4/25 20:00	60	21	D													
21 001 085	AP0005	2016/4/26 0:00	60	21	0													
21 001 085	AFOOOS	2016/4/26 6:00	60	21	0													
21 001 085	AP0005	2016/4/26 8:00	60	20	0													
21 001 005	APDOOS	2016/4/26 10:00	60	20	0													
E LOLON NOR	Among	100 F 10 10 10 10 100	- 60	11	0		_		-	1.00	-	-			-			-
THE COAL PROPERTY AND	ing cities	the source of the start								-			_	-	-	And in case of the local division of the loc	_	

#### Sensor ログデータの詳細は以下の通りです。

csv データ項目	概要
collor_id	基地局で受信した GPS 首輪発信器の ID です。
ар	アクセスポイント(基地局)番号です。
date	GPS 測位を行った日付時間(年日時分)です。 ※12:00 のスケジュールで 60 秒間測位を行うと、12:01 に GPS ビーコンが発信されます。
ttf	GPS 測位時間です。 ※標準設定では、測位時間が 60 秒になります。
temprature	温度センサーのデータです。 ※喉側の電池ユニットに入った基板に搭載されていますので、 外気温または体温とは同じ温度になりません。しかし外気温と の相対的な値として、データを活用することができます。 また、ドロップオフして動物から GPS 首輪発信器が脱落してい るかや、動物が生きている/死んでいるかの判断の目安にでき ます。
active	振動センサーのデータです。 ※GPS を測位している間にカウントした回数が表示されます。 動物が静止しているか、活動しているかの目安になります。

### 10. 首輪コマンド(管理者権限のみ)

タブ内の「首輪コマンド」をクリックします。



首輪設定一	暫が表示され.	GPS 首輪発信器の ID	とチャンネルが表示されます。
	20 20100100		

ANIMAL MAP	-10070					
古物理学一般		THE REPORT OF	A DECKY CONTRACTOR OF	CALLS AND AND AND A		
BHREAL JE	and the second					
BINGID STREET	Ch	BORF F	Ottop	Snek	GPSIng	Sensrolog
34064046		-	100	WERE CO.	and a second	anic.
21001063	3	通送完了2016-07-05 11:27:59	-	-	共数2016-10-10 06:06:25	关款2016-10-10 05:03:34
21001086	3	開刊 接込光 7 2016-08-05 12:09:54	開行 关数2016-06-29 12 37:12	調査	興行 共敗2016-10-03 12:04 18	実行 关税2016-10-03 12:02:56
21001087	4	<b>30</b> 17	<b>R</b> 17	80	<b>R</b> (1	RH .
21001068	4	<b>PIT</b>	<b>(</b> 11)	14(7	<b>A</b> 17	2017

#### 10.1. 首輪設定

首輪設定一覧で、変更を行う ID の設定変更「実行」をクリックします。

https://e	nimalmap.jp.icollors			D-80 🧯	Animalmap	×		
	ANIMAL MAP							
	首輪設定一覧							
	営業が起きている4年に満行さ	STET						
	24610	Ch	REFE	Ottog	Seek	GP Stog	Senscolog	
	21001085	3	開行 通道107.0916-07-0 11:2	1005 	第17	■行 共務22016-10-10 06:06:25	東行 共敗2016-10-10 06:03:34	
	21001086	3	期刊 接近来72010 12:09:54	開行 共数2016-06-29 12 37:1	<b>M</b> († 2 —	東行 关数2016-10-03 12:04:18	興行 共務2016-10-03 12:02:56	
	21001087	1	MIT .	R(7	<b>R</b> (1	<b>R</b> (1	XII	
	21001068	1	RIT.	東行	18(1)	<b>2</b> 17	<b>2017</b>	

設定を変更したい場合は、まず「設定読み込み」をクリックし、最新の GPS 首輪発信器の情報を読み 込んでください。

※基地局と GPS 首輪発信器が通信できる状態の時に、読み込みが行われます。通信ができない時は読み込みの予約を行い、通信ができるまで待機します。

) 🧿 🍯 htt	tos://animalmap.to/collors/322519/edit	
100,000		
	ANIMAL MAP A きのGPS キヨのビーコン GPSDグ Sensoridグ 新潟コマンド 参拝版一覧 Logout	
	百輪設定(21001085 )	
	※最初に冒険の設定を読み込んでから、書き換えしてください。設定読み込み	
	請込第 7 2016-07-05 11:27:59	
	Memo	
	Animalhone	
	スロロロロメリン 建プイコン (De 数 => 数アイコン(De 数 マ)	
	Channel	
	現チャンネル 3 ≈> 第 チャンネル [Ch1 ✔	
	Pdop	
	6.0	
	衛星通送政	
	b Gostimeoutal@1	
	SD S	
	Gps timeout b(#)	
	60	
	Gps最新党信律統時間(秒)	
	60	
	• GPS取得スケジュール	
	22 01 N 20 02 N 20 04 N 21 04 N 21 14 N 15 M	
	风日藏曰 风汕藏曰 风冶藏曰 风半藏曰 风半藏曰 风亭藏曰 风干藏曰	
	220:00.121:00.122:00.123:00	
	5.0 ビーコン間を受信期間(例)	
	Gps測度後ビーコン出力顕微	
	0	
	□ 收退请援付加	
	・ビーコンスケジュール	
	코 01月 코 02月 로 03月 로 04月 코 05月 코 05月 코 05月 로 05月 로 05月 로 15月 로 11月 로 12月	
	☑上版(+~10日)☑中版(11~20日)☑于版(21~31日)	
	□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□	
	00:00 01:00 02:00 03:00 04:00 05:00 06:00 07:00 08:00 07:00 10:00 11:00 1	
	20:00 21:00 22:00 23:00	
	設定値の保存をしてから設定実行を行ってくだれい。設定値保存	
	散定来行	

読み込みを開始すると、首輪設定一覧の設定変更に「読込予約」が表示されます。 読み込みが始まると「読込開始」、読み込みが正常に行われると「読込完了」が表示されます。 一定時間 GPS 首輪発信器と通信ができない場合や、コマンド送信が上手くいかないと、「読込失敗」 と表示されますので、再度実行画面から読み込みを行ってください。

ANIMAL MAP	-80075					
首輪設定一覧					Second Second	
10007818171,104912307	tána t					
21464D	Ch	REFE	Ottog	Seek	GPStop	Sensrolog
21001085	3	國行 通送完了2016-07-05 11:27:59	#05 	第17	■17 共取2016-10-10 06:06:25	業行 失敗2016-10-10 06:03:34
21001086	3	間行 接法完了2016-08-05 12:09:54	間行 关数2016-08-29 12 37:12	実行	第行 关税2016-10-03 12:04:18	第行 关税2016-10-03 12:02:56
21001087	1	MT .	<b>R</b> 17	<b>R</b> (1)	<b>R</b> (1	<b>第</b> 行
21001068	۹.	<b>R</b> IT	2617	#IT	MIT	MIT



#### 設定内容は以下の通りです。



番号	名称	概要
1	memo	GPS 首輪発信器のメモを設定できます。
2	Animal type	ANIMAL MAP 上で表示される動物のアイコンを、変更 することができます。サル、シカ、クマ、ヒツジ、その他 の丸いアイコンなどが選択できます。 ※「ID 自動」を選択すると、首輪に対応したアイコンに なります。(GLT-02 はサル、GLT-03 はシカ) アイコン例:
3	Channel	基地局で受信するチャンネルを選択できます。
4	Pdop	Pdop を設定できます。 (→12.1. GPS について)
5	衛星補足数	衛星補足数を設定できます。 (→12.1. GPS について)
6	Gps timeout a(秒) Gps timeout b(秒) Gps 最低受信継続時間(秒)	GPS を測位する時間(秒)を設定できます。 (→12.1. GPS について)

7	GPS 取得スケジュール	GPSを測位するスケジュールを変更できます。 GPS 測位のタイミングをずらすことで、基地局で受信 する電波が衝突するのを避けることができます。
8	ビーコン送信間隔(秒)	ビーコンの送信間隔を設定できます。
9	ビーコン間欠受信間隔(秒)	ビーコンを送信しない状態で、間欠受信する間隔を設 定できます。 (→12.2. GPS 首輪発信器の動作)
10	Gps 測位後ビーコン出力回数	GPS を測位したあとにその位置情報を送信する回数 を設定できます。 ※GPS 測位後、必ず 1 回は位置情報が付加されたビ ーコンを発信するため、「設定回数+1」がビーコン出 カ回数となります。
1	位置情報付加	チェックボックスにチェックを入れると、ビーコンスケジ ュールにそって発信するビーコンに、毎回位置情報を 付加して発信します。 ※GPS スケジュールにそって測位した、最新の位置 情報が付加されます。
(12)	ビーコンスケジュール	ビーコンの発信スケジュールを設定します。 ※12:00 にチェックを入れると、12:00:00 から 12:59:59 までビーコンを発信します。発信している間のみ、GPS 首輪発信器との通信ができます。

※設定の変更はデータに影響しますので、慎重に行ってください。

変更に間違いがない場合は、「設定値保存」をクリックしてください。 内容を保存しないまま設定を実行すると、前回の設定内容が首輪に設定されます。

https://	nimalmap.jp/collors/322519/edit D = 🔒 C 🎯 Animalmap 🗙	
	ANIMAL MAP 新 キ目のGPS キ目のピーコン GPSログ Semicinの 目前コマンボ 動地目 to Logost	
	<b>首</b> 輪設定(21001085)	
	※祭師に首都の設定を読み込んでから、書き換えして(ださい、設定読み込み 読込案プ2016-07-05 11:27:59	
	Memo	
	Animathon	
	annangye R7 (42) (D6 th ⇒ \$7 (-2)(D6 th ≥	
	Channel	
	モチャンネル 3 ⇔> 軒 チャンネル[Ch1 ♥]	
	Pdop	
	lo.0 価単語29 教	
	5	
	Gps timeout a(₱)	
	60	
	Gps timeout b(9)	
	60	
	Gps4d8 SyCall #40% Bill (P)	
	180 ・ GPS取得スケジュール	
	⊠ 01A ⊠ 02A ⊠ 03A ⊠ 04A ⊠ 05A ⊠ 05A ⊠ 07A ⊠ 08A ⊠ 09A ⊠ 10A ⊠ 11A ⊠ 12A	
	化丁基甲基乙基 化化合物 化化合物 化化合物 化化合物 化化合物 化化合物 化化合物 化化合	
	Y回時間 ( Y) 好らし(国時間のみ)   Y 09:00   01:00   02:00   03:00   04:00   05:00   05:00   07:00   05:00   05:00   10:00   11:00   12:00   14:00   15:0	
	Ø 20:00 □ 21:00 □ 22:00 □ 23:00	
	ビーコン(赤石 編纂(分)	
	3.0	
	ビーコン観火受信顧覧(伊)	
	-1	
	Gos海在後とーコン出力回激	
	□ Range wert 30 - Weather State Control Co	
	S 01 N 2028 S 02 N 2048 S 028	
	☑上報(1~10日) ☑中報(11~20日) ☑ 下報(21~31日)	
	□日曜日 近月曜日 过大曜日 过大曜日 过大曜日 过生曜日	
	00:00 01:00 02:00 03:00 04:00 06:00 06:00 07:00 08:00 09:00 10:00 11:00 12:00 13:00 14:00 15:00 16:00 15:00 18:00 18:00 19:00	
	20:00 21:00 22:00 23:00	
	設定値の保存をしてから設定案行を行ってください。 設定値保存	
	9776	

※アイコンの変更は、「設定値保存」で ANIMAL MAP に反映されます。

×

保存後、「設定実行」をクリックしてください。

innainnapypy consists ar year. 🖓 🕈 🖬 O 😝 Animaimap 🛛 🗙	
ANIMAL MAP 🆙 キ目のGPS キ目のビーコン GPSDグ SemsonGグ 首称コマンド 巻きき一覧 Logout	
首輪設定(21001085)	
Memo	
Animaltype	
現アイコン 10自動 ⇒ 新アイコン10自動 ▼	
Channel 時チャッカル ショッダ チャッカル (Chet 💙	
Pdop	
8.0	
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	
5 Gostimeouta@Pi)	
(c)	
Gps timeout b(#)	
60	
G p 3 年間 法 2 仁田 和 (2 年)	
- GPS取得スケジュール	
⊠ 019 ⊠ 029 ⊠ 039 ⊠ 049 ⊠ 059 ⊠ 069 ⊠ 059 ⊠ 069 ⊠ 109 ⊠ 119 ⊠ 129	
医田毒田 전子書田 전子書田 전字書田 전字書田 전字書日	
3.0	
ビーコン間欠免疫間隔(特)	
-1 	
□ 位置済務付加	
・ビーコンスケジュール	
로 01위 로 02위 로 03위 로 04위 로 05위 로 05위 로 05위 로 09위 로 10위 로 11위 로 12위	
☑ 上旬(1~101) ☑ 中旬(11~201) ☑ 下旬(21~311)	
Clance R hand R kane R kane R kane R kane C	
7 X0:00 [] X1:00 [] X2:00 [] X3:00	
設定値の保存をしてから設定実行を行ってください。   設定値保存	
設定常行	

設定実行を開始すると、首輪設定一覧の設定変更に「設定予約」が表示されます。 設定が始まると「設定開始」、設定が正常に行われると、「設定完了」が表示されます。 一定時間 GPS 首輪発信器と通信ができない場合や、コマンド送信が上手くいかないと、「設定失敗」 と表示されますので、再度実行画面から「設定実行」を行ってください。

ANIMAL MAP						
首称投资一署	216 ( or )	The second second		and the second state		
BHILLAC JE	0.000					
1000/101/101/101/101/101/101/101/101/10	Ch	DOCTOR W	Olive	Kosk	CPSIon	Samaralan
L L L L L L L L L L L L L L L L L L L		ateas:	crimy		the string	
21001085	·* (	通过来了2016-07-05	<b>P</b> [17	用(7	美限2016-10-10 06:06:25	東行 先敗2016-10-10 06:03:34
		11:27:59				
21001086	3	周行 (A) The second second	実行	寅任	美行	実行
		12:09:54	+dt.2010-06-2912.31.12	-	9682010-10-03 12:04:18	958(2010-10403-12/02/00
21001087	1	MIT.	815	80	1017	WHY.
		1232		22.1	141	
21001068	1	<b>N</b> T	#i7	1017	201	2017
		<u></u>				

#### 10.2. ワンタイムログ

首輪設定一覧の Otlog「実行」をクリックします。

animalmap.jp/collors			P - 6	G 🗃 Animalmap	×	
ANIMAL MAP	-80079					
首輪設定一覧						
1000700310.104012001	Shitt					
124GID	Ch	REFE	Ottog	Seek	GPSlog	Senscolog
21001085	3	開行 熱込光了2016-07-05 11:27:59	<b>周</b> 行	<b>第</b> 行 一	第17 共務(2016-10-10-06:06	東行 125 共衆2016-10-10 06:03:34
21001086	3	開行 建設決定了 2016-08-05 12:09:54	期/5 关数2016.06-25	東行 91237:12 -	第17 关数2016-10-03 12:04	興行 18 美教2016-10-03 12:02:56
21001067	1	MIT .	<b>3617</b>	80	MIT	Mit
	027	1440			1000	
21001068	1	<b>A</b> IT	<b>A</b> (1)	117	<b>A</b> 17	201

#### 再度確認のポップアップが出ますので、実行する場合は「OK」をクリックしてください。



実行を開始すると、首輪設定一覧の Otlog に「予約」が表示されます。

ワンタイムログが始まると「開始」、正常に行われると「成功」が表示され、通信できた時の位置情報 を測位します。

ー定時間、GPS 首輪発信器と通信ができないと「失敗」と表示されますので、再度「実行」をクリックしてください。



※ワンタイムログ (→12.2. GPS 首輪発信器)

#### 10.3. GPS ログダウンロード

首輪設定一覧の GPSlog「実行」をクリックします。

Abundal and the						
ANIMAL MAP	-B006-9	ARNE-ID O	are sumre In	and series	1000	
首輪設定一覧						
御師が起きている4時に満行さ	TET					
製造の	Ch	REFE	Ottog	Seek	GPSlog	Sensrolog
21001085	3	開行 抽込光 7 2016-07-05 11:27:59	<b>第</b> 15	第15	周日 共計 10-10 06 06 25	東行 共和2016-10-10 06:03:34
21001086	3	開行 接込光 7 2016-08-05 12:09:54	間行 关数2016-06-29 12:37:12	<b>東</b> 行	興行 共務2016-10-、 4-18	興行 共和2016-10-03 12:02:56
21001087	1	<b>R</b> 17	RIT	80	207	<b>X</b> 17
21001068	1	RIT.	<b>R</b> (1)	<b>#</b> 17	MIT	2017
		_			_	

E https://	animalmap.jp/collors			8-8d	Animalmap	×		
	ANIMAL MAP	-Boors	48082-32	GPGDE SempleS	BRATH SHE			
	首輪設定一覧					a di Canada Persona da		
	10日前27日にまで、104日に3月17日	net						
	製織の	Ch	REFE	Ottog	Seek	GP Stog	Sensrolog	
	21001085	3	開行 議込来了2016-07-05 11:27:59	#65 	第15	開行 共務(2016-10-10-06:06:25	東行 关款2016-10-10 06:03:34	
	21001086	3	開日 該法定了2016-08-05 12:09:54	間行 关数2016-08-29 12 31	第19 - 212	開行 共務2016-10-09 12:04:18	興行 共務2016-10-03 12:02:56	
	21001067	1	<b>#</b> 17	<b>R</b> 17	80	MIT	<b>2</b> 17	
	21001068	1	RIT	(第1) 	Kutr-ij R	WIT	MIT.	
					1726			

再度確認のポップアップが出ますので、実行する場合は「OK」をクリックしてください。

実行を開始すると、首輪設定一覧の GPSlog に「予約」が表示されます。

ログのダウンロードが始まると「開始」、正常に行われると「成功」が表示されます。

ー定時間、GPS 首輪発信器と通信ができないと「失敗」と表示されますので、再度「実行」をクリックしてください。

Inttps://	animalmap.jp/collors			.D - € C @A	nimalmap	×		
	ANIMAL MAP			1919 Seman29 #1	1	Logant		
	首輪設定一覧					Sec. 4 in Pro-		
	MARINE TURAN CAPIT	ST.ET						
	246ID	Ch	REFE	Ottog	Seek	GPSlog	Sensrolog	
	21001085	3	間行 通送光了2016-07-05 11:27:59	#I5 	<b>第</b> 行 一	-802016-10-10 00:06.25	東行 時間2016-10-10 06:03:34	
	21001086	3	単行 接近光 7 2016-08-05 12:09:54	間行 关数2016-06-29 12:37:12	<b>第</b> 行	興行 共敗2016-10-03 12:04:18	興行 共敗2016-10-03 12:02:56	
	21001087	1	MIT .	<b>R</b> 17	<b>B</b> (1)	(月)(1)	Mit	
	24004000					-		
	21001068	1	Part 1	and a	Mark .	and the second s	ANT .	

#### 10.4. Sensor ログダウンロード

首輪設定一覧の Sensorlog「実行」をクリックします。



#### 再度確認のポップアップが出ますので、実行する場合は「OK」をクリックしてください。



実行を開始すると、首輪設定一覧の Sensorlog に「予約」が表示されます。

ログのダウンロードが始まると「開始」、正常に行われると「成功」が表示されます。

ー定時間、GPS 首輪発信器と通信ができないと「失敗」と表示されますので、再度「実行」をクリックしてください。

//enimelmep.jp/collo	c1.		0-80 G	knimalmap	×	
ANIMAL MAS	- 20079	48081-30	GP315 Sense5 11	and stars	Logost	
首輪設定一切	ų.	3868- 3.885	and a second sec	and a second solar	and Specific Sectors	
WEATFACK TO VIA	NUMBER					
114610	Ch	REAR	Ottog	Seek	GPSlog	Sensrolog
21001085	3	開行 抽込光了2016-07-05 11:27:59	<b>開</b> 行	<b>第</b> 17 一	原行 共務2016-10-10 06:06:25	憲行 民权2016-10-10 05:03:34
21001086	3	開行 読込完了2016-08-05 12:09:54	間行 关数2016-06-29 12 37:12	第15 一	第17 关数2016-10-00 12:04:18	第行 关税2016-10-03 12:02:06
21001087	1	MIT .	JR17	<b>3</b> (7	3017	開行
	127	440			1000	
21001068	1	AUT.	A(1)	MILL.	<b>X</b> IT	1100

#### 10.5. コマンドのステータス

<u>首輪コマンドで表示されるステータスは以下の通りです。(設定変更は除く)</u>

ステータス	概要
予約	コマンドを実行する予約をしています。
成功	コマンドの実行が成功しました。
失敗	コマンドの実行をしましたが、失敗しました。
開始	コマンドの実行を開始しました。
結果待ち	コマンドの実行結果を受信するのを待っている状態です。
取得中	GPS 首輪発信器からコントローラー(GLR-02)へのデータ転送を開始しました。
転送中	基地局からサーバーへのデータ転送を開始しました。

11. 基地局一覧

タブ内の「基地局一覧」をクリックします。



基地局一覧が表示され	、基地局の ID と設置場所	、データの更新時間が表示されます。
------------	----------------	-------------------

ANIMAL MAP 1	Sellene (lite-s) and	mentil share annual ten		
基地局一覧				
<b>泰地</b> 局 ID	142-167	Rowald	18955	
APOBIT	CO图绘图1	2018-10-12 11 58-47	<b>A</b> -F	
AP0002	ハーモニックドライブ解	2010-10-12 11:10:49	<b>P</b> /7	
APORES	18:6:10(1)	2010-10-12 11:10:40	<b>A</b> /E	

#### 11.1. 温度/RSSIの表示

基地局一覧の温度/RSSI「表示」をクリックします。

100	intpe //animalimap.gp/stations		P ~ B C @ Animalmep x		
	ANIMAL MAP	Hines (line-a) and	Second BROOM SHOW ON		
	基地局一覧	*			
	素地局の	102:404	FRAME	1.00.05 S	
	APOINT	CD图地局1	2018-10-12 11 58-47	<b>A</b> /i	
	WHERE	ハーモニックギライブ福	2010-10-12 11:10:49	87	
	APRIES	18:6:10(1)	2010-10-12 11 10:45	and the second sec	
				200	

選択した基地局の状態が表示されます。

グラフ上にマウスのカーソルを合わせると、その時間の詳しい情報を見ることができます。

Chicks, an driet 3	cons:10	P = = C @ Asimalmap x	•
	ADDALLARD CONCURS ADDITION OF	AND DESCRIPTION AND ADDRESS OF	
	E4+444.14++		
	170 FEE		
	lander American Street		
	Id BURD		
	Lot. 101.007304		
	101 LA 8010 AT2281A 002012		
	W164W (0.14.25 ed 2010-fee-20.04.15	2 CD_127 (9-10-CD (9-19-20)	
	lat say 80.2214.200		
	0+ 200011		
	Or ver 125		
	treet I		
	it address THE THE THE OF	$\frown$	
(			
(		Parada, be 14, Branita + 10 metric lateral (2) 28	
		the second se	
	*		
	eres area area	1 100 101 100 101 100 101	
	2011 C		
	•		
(	*		
	-15 area area area	42 08/07 08/17 18/08 18/00 08/00 08/10	
		+ W metre coldina	
	10		
(			
(			
	10°00 01'11 01'01 01'01 01'01	M DEAR MAIL OF A DEAL MADE AVII	
		+ webpett	

#### グラフの内容は以下の通りです。

番号	グラフ名	概要
1	3G module temp(°C) body_temp(°C)	NTT 回線用モジュール内部と、モジュール本体の温度を表示します。
2	3G module rssi(dBm)	NTT 回線の電波の強度を表示します。
3	volt(mV)	基地局のバッテリー電圧を表示します。

#### 11.2. データのダウンロード(管理者権限のみ)

温度/RSSIの画面左上にある「全データダウンロード」をクリックします。

Contraction in the second	30	Contraction of the	0, -						
Concta and an at 3 and		_		o B winderd	þ	* 11 L			140
	PRIMARY MAD			F BRITIS B					
	27+87724-P								
	Tertel	47531							
	Ramp	104441							
	Seedler		1-4						
	Let .	10819							
	Loe.	101307384							
	let un	#3HE-AT2293A-062812							
	let tech	[1943] ef 200-fes 2	0.0010101010101010101010101010101010101	04.010					
	lat sex	800-2294-2200							
	<b>a</b>	2000014							
	Or yer	1.85							
	Ered	1							
	to address	114.101.104.48							
						+	_	~	
						tores, build, manife			
	-								
	+								
				140.12		10.01		ALC: 13	
				and a second					
	-								
	4		LAS						
	. /		M.						
	- /								
	-H 17		NV.					-N	
	-10								
	210		2142 080	0611	16.10	26.45	. 85.81	00110	
			- 96	name could be					
	10								
	2 C								
	-								
	17.00 T	16	174 104	10010	100.00	100-01	10.00	89.11	
				t and being					
	lack .								

csv データをダウンロードすることができます。

m	Man Inc.		1			uter	unioe-AP0005-7	0115-10-14.sr	- Nerest	(Excel						lscri@e	100
9	1776 RA	R-54(P)	和花	Tat 1	150 41	E 198	750									W -	= 1
-	THU LEU	L)	180	1AL	AL UN	the state	UN	100		1961	THE	1005	a: 94	1225 0 21		Ar I	-
	M8 P 1/95		AA			SHERRY	TIPPETTE	6.4		12	- 10	-	1 1	and a	Ack +	25 1	A I
#rota	1 H Z U	A 11 1 3	A- 1-		1 课课	Btitte	- 5萬長中534	29- 16	1 15 25	Sector.	and a	2010-	8X 820	1× 21	417 -	HANKE W	18-1
	AND NO.	2824						1	a V		2.514		24		1	43	
-	43097	- (- 1	4	-	_	_	_		_	_	_	_	_	_	_	-	-
-	Piller.	-	-	-	-	-	- 0			-	1	-		1	0	-	
2.7	A.	of temps	A map - 1	house tomo?		-		and the same		1					.97.	- Carrow	1
-	2010/7/1 15:4/	4 54	-05	40	13429	-											17
3	2016/7/1 155/	4 53	-87	46	13428												
8	2016/7/1 161/	0 40	-07	45	10004												17
5	2016/7/1 1611	1 50	-87	45	13034												17
6	2010/7/1 1611	40	-07	45	10004												1
3	2016/7/1 1617	5 49	-69	45	13271												
22	2016/7/1 1710	0 44	-05	39	12797												1
3	2016/7/1 17:15	44	-65	39	12797												1
10	2016/7/1 1711	46	-05		12797												1
11	2016/7/1 1716	6 42	-87	38	12876	()											1
18.	2016/7/11810	0 99	-87	35	12718	<u> </u>											1
13	2016/7/1 1811	40	-67	35	12718												1
14	2016/7/1 1811	39	-67	36	12718	(											-17
10	2016/7/1 1817	£ 41	-85		12710	(											1
10	2016/7/1 18:12	2 38	-87	30	12718	(											- 7
17	2016/7/1 1819	8 41	-60		12710	_											-7
18	2016/7/1 1910	1 37	-80	33	12038	-											-17
10	2016/7/1 1911	1			12030	-											-7
202	2016/7/1 1841	1 27	-85	355	12030	-											-7
-012	2010/1/1 1814	- 0T		100	12000												-1
-	2010/7/1 181	2 07 m 00	-05		12000												
74	2016/1/1 201/	34	-94	31	12639	-											-1
200	2016/7/1 201/	. 35	-07	24	12609	-											1
26	2016/7/1 203	5 35	-65	31	12539												1
27	2016/7/1 204/	0 35	-67	21	12539												11
28	2016/7/1 204	A 36	-87	31	12639												
29	2016/7/1 21:1/	0 35	-60	21	1,2560	-											
30	2016/7/1 2111	1 35	-89	31	12500												
24	2016/7/1 21:11	1 30	-67	21	12500	(											
32	2016/7/1 2117	2 36	-85	34	12500												
22	2016/7/1 2117	2 35	-60	21	12500												
54	2016/7/1 21:17	3 37	-87	38	12560												
10	2016/7/1 2117	3 37	-69	21	12560												
30	2016/7/1 2210	0 06	-87	31	12560	(											
37	2016/7/1 2211	35	-67	31	12500	(											1
22	2016/7/1 2211	1 36	-87	31	12560												
38	2016/7/1 2212	1 30	-67	31	12500	()											
80	2016/7/1 2212	£ 30	-07		12500												4
41	2016/7/1 2212	8 37	-67	38	12500	(											
67	2016/7/1 2210	A	-87		12500	<u></u>											-1
43	2016/7/1 2214	4 307	-60	38	12500	_											-
	2016/1/1 2210	A	-90		12000												-17
	<ul> <li>stationicg-APOF</li> </ul>	005-0016-10-	14 2	and the local diversion of	10000					ALC: No.		1	Surger Streement	and the second second	-		
And in case of the local division of the loc														THE OWNER WATER ADDRESS OF	And in case		

#### 基地局データの詳細は以下の通りです。

csv データ項目	概要
date	GPS 測位を行った日付時間(年日時分)です。
rf_temp	NTT 回線用モジュール内部の温度です。
rf_rssi	NTT 回線の電波の強度です。
body_temp	NTT 回線用モジュール本体の温度です。
volt	基地局のバッテリー電圧です。

#### 12. GPS 首輪発信器

12.1. GPS について

動物の行動調査や接近警報のためには、動物の正確な位置情報が必要となります。

GLT-02/03 は GPS 受信機を搭載していますので、自動車のカーナビやスマホのように GPS 衛星 からの電波を受信して位置情報が測位(位置を測定)できます。

正確な位置情報を測位するためには複数の GPS 衛星を受信する必要がありますが、森や林、地形、 天候、時間等により受信できる GPS 衛星数や受信条件が変化します。そのため GPS が受信できな い場合や受信しても精度が悪いことがあります。

●PDOP(position dilution of precision) 位置精度低下率 DOP とは、GPS 測位精度の劣化の程度を表す数値です。小さいほど精度が高いことを示します。 値は GPS 衛星の位置によって左右され、上空に衛星がまんべんなく配置されていると、精度が 高くなります。

#### ●捕捉衛星数 GPS 測位に使用する衛星数です。衛星数が多いと安定して GPS が測位できます。

- ●GPS 測位受信タイムアウト時間設定 A GPS 測位最低受信継続時間を超えても GPS の測位がおこなわれない場合、この時間まで継続 して測位を試みます。
- ●GPS 測位受信タイムアウト時間設定 B GPS 測位タイムアウト時間設定 A で測位を3 回失敗した場合、さらにこの時間まで測位を試みま す。
- ●GPS 測位最低受信継続時間 GPS 測位を最低でもこの時間まで行います。

#### 12.2. GPS 首輪発信器の動作モード

●ロギングモード

GPS 測位スケジュールに従い、GPS 位置情報を測位した GPS データを GPS 首輪発信器本体の メモリーに記録していきます。記録したデータは、基地局と通信できる距離にいれば、NTT 回線を 通じてサーバーに蓄積します。

●間欠受信モード

GPS 首輪発信器はビーコンを発信せず、スタンバイ状態になるため、電池の消費を抑えられます。 基地局の呼び掛けには応えることができます。

#### 12.3. ID ビーコンと GPS ビーコンの説明

首輪発信器から 1~5 秒周期で定期的に送信される電波をビーコンと呼びます。GPS 首輪発信器からは 2 種類のビーコンを発信します。

#### ●ID ビーコン

首輪発信器の「識別番号:ID 番号データ」をビーコン送信します。動物の位置はわかりませんが、 どの動物かの識別が可能です。

GPS 首輪発信器のセンサー情報で 3 回動きが無い場合は、ID ビーコンに情報が付加され、 Animal Map の Status には「No Activity」が表示されます。この情報から、動物の行動状況がわか ります。

●GPS ビーコン

動物の位置情報を「GPS データ」としてビーコン送信します。ビーコンに GPS 情報が付加されているものをいいます。

ワンタイムログ:

コマンドが送られている場合、GPS 首輪発信器が通信できる状態の時の GPS 位置情報を測 位します。

※GPS 位置測位をしている間は、ビーコン送信は停止します。 GPS 測位時間は、GPS の首輪の設定の「GPS 測位タイムアウト時間」になります。

#### 12.4. GPS 首輪発信器の設定

GPS 首輪発信器を動物に装着後でも、無線通信により各種設定の変更が可能です。 ANIMAL MAP に管理者権限でログインすると、無線で GPS 首輪発信器に通信して、各種設定を変 更することができます。

GPS に関する詳しい知識がない場合には、初期設定値で使用することを推奨します。 GPS 測位設定は、GPS 首輪発信器装着後も無線通信により変更が可能です。

#### ●GPS 基本設定

GPS 位置情報を測位するための GPS 受信機の設定を行います。標準設定値を示します。

- ① PDOP: 6.0
- ② 捕捉補足衛星数:5
- ③ GPS 測位受信タイムアウト時間 A: 60 秒
- ④ GPS 測位受信タイムアウト時間 B: 60 秒
- ⑤ 最低受信継続時間: 60 秒

●GPS の測位スケジュール設定

GPS 位置情報を測位するスケジュールを設定します。標準設定値を示します。

- ① 月:毎月
- ② 曜日:月曜~日曜日
- ③ 時:0時、3時、6時、9時、12時、15時、18時、21時
- ④ 分:00分
- ●ID ビーコン発信設定
  - ① ID ビーコン間隔:3秒
  - ID ビーコンスケジュール:9時~12時(3時間)

#### 12.5. 電池寿命

下表は出荷時の設定に基づいています。日数は理論値により算出したものです。 自然界では気温や受信環境が様々に変化し、電池寿命に影響があります。また、GPS データのダウ ンロードやリアルタイム位置測位を行う回数は、電池寿命に非常に影響しますので、以下は参考日 数としてください。

算出した日数から、1割程度をダウンロードなどをするための余裕分として考えてください。

|--|

例	GPS 測位/日	IDビーコン	ID ビーコンスケジュール	電池寿命
その1	4 ポイント	3秒	9 時~12 時(3 時間)	約 566 日
その2 (標準設定)	8 ポイント	3秒	9 時~12 時(3 時間)	約 391 日
その3	12 ポイント	3 秒	9 時~12 時(3 時間)	約 299 日
その4	24 ポイント	3 秒	9 時~12 時(3 時間)	約 175 日
その5	4 ポイント	2 秒	9 時~12 時(3 時間)	約 495 日
その6	8 ポイント	2 秒	9 時~12 時(3 時間)	約 356 日
その7	12 ポイント	2 秒	9 時~12 時(3 時間)	約 278 日
その8	24 ポイント	2 秒	9 時~12 時(3 時間)	約 168 日
その9	4 ポイント	3 秒	9 時~14 時(5 時間)	約 476 日
その10	8 ポイント	3 秒	9 時~14 時(5 時間)	約 346 日
その11	12 ポイント	3 秒	9 時~14 時(5 時間)	約 272 日
その12	24 ポイント	3 秒	9 時~14 時(5 時間)	約 165 日

算出条件:気温+25℃

<u>GLT-03</u>

例	GPS 測位/日	IDビーコン	ID ビーコンスケジュール	電池寿命
その1	4 ポイント	3 秒	9時~12時(3時間)	約 1339 日
その2 (標準設定)	8 ポイント	3秒	9 時~12 時(3 時間)	約 926 日
その3	12 ポイント	3 秒	9 時~12 時(3 時間)	約 707 日
その4	24 ポイント	3 秒	9 時~12 時(3 時間)	約 414 日
その5	4 ポイント	2 秒	9時~12時(3時間)	約 1172 日
その6	8 ポイント	2 秒	9 時~12 時(3 時間)	約 843 日
その7	12 ポイント	2 秒	9時~12時(3時間)	約 658 日
その8	24 ポイント	2 秒	9 時~12 時(3 時間)	約 397 日
その9	4 ポイント	3 秒	9 時~14 時(5 時間)	約 1126 日
その10	8 ポイント	3 秒	9 時~14 時(5 時間)	約 818 日
その11	12 ポイント	3 秒	9時~14時(5時間)	約 643 日
その12	24 ポイント	3 秒	9 時~14 時(5 時間)	約 391 日

算出条件:気温+25℃

#### 12.6. GPS 首輪発信器のドロップオフ

ANIMAL MAP では GPS 首輪発信器のドロップオフはできません。 GPS 首輪コントロールソフト「GL-LinkManager」にてドロップオフを行ってください。



### 13.連絡・お問い合わせ先

各種お問い合わせは、弊社営業部まで下記のいずれかの方法でご連絡ください。 また弊社ホームページ(http://www.tracking21.jp/)には技術情報ならびに新しい情報、Q&A などが掲載さ れていますのでご利用ください。

- インターネットメール 各種お問い合わせ: <u>animal@tracking21.jp</u> 宛先:営業部
- 電話
   電話番号:0263-82-1024
   担当部署:営業部
   受付時間:9:00 ~ 17:30(平日)
- FAX FAX 番号:0263-82-1016 宛先:(株)サーキットデザイン 営業部
- 郵便
   郵便番号:399-8303
   住所:長野県安曇野市穂高 7557-1
   宛先:(株)サーキットデザイン 営業部

### 改版履歴

Version	Date	Description	Remark

本書の著作権は、株式会社サーキットデザインに帰属します。本書の一部または全部を当社に無断で転載、複製、改変などを行うことは禁じられています。