

離れた場所にあるGPS受信機の位置を手元のPCでリアルタイムに可視化する





図1 GPS受信機の位置を自宅のPCでモニタできるシステムを 作る

● 遠隔地からGPS 情報を可視化

第15回 (2021年1月号)では、PCに接続したGPS受 信機の位置を、QGISやGoogle Earthなどの地図ソフ トウェアを使い、リアルタイムに可視化する方法につ いて紹介しました.

今回は離れた場所にあるGPS受信機の位置を、手 元のPCでリアルタイムに可視化する方法について紹 介します(図1). まるでスパイ映画のように対象物の 追跡が可能になります.

● 対象物追跡システムの構築

遠隔GPSを実現するには、離れた場所にあるPCか らGPSの受信データを携帯電話の回線で送信し、サー バ上で動作する Ntrip Caster によって中継し、手元の PCで受信することで測位と可視化を行います(図2).

Ntrip (Networked Transport of RTCM via Internet Protocol)とはリアルタイム動的測位をするときに、補 正データを送受信するための通信プロトコルです. Ntrip Casterとは、Ntripの補正情報を中継するサー バのことです. Ntrip Caster に基準局から補正情報を 送信する仕組みをNtrip Serverと呼び, Ntrip Caster から移動局が補正情報を受信する仕組みをNtrip Clientと呼びます.

▶ステップ1…中継サーバの準備

今回は筆者がレンタルしているさくらのVPSを利用 しました.ちょっと古いですがCentOS 6で稼働していま



す. そこにLinuxで動くフリーのStandard NtripCaster⁽¹⁾ をインストールしました (**リスト1**, **リスト2**, **リスト3**).

実行すると VPS上の2101 番ポートで Ntrip Server を待ち受けます.また、同じように2101番ポートで Ntrip Client も待ち受けます.

▶ステップ2…配信側PCを設定する

GPS受信機 ZED-F9P(ユーブロックス)をPCの USBポートに接続し、RTKLIB⁽³⁾のSTR2SVRにて USBシリアル・ポートからデータを読み込みます. PCからはスマートフォンのテザリングによってイン ターネット接続し,Ntrip Caster に出力します(図3).

RTKLIBは高須 知二 氏が開発したオープンソー ス・ソフトウェアです.測位演算,測位結果の分析, 可視化, 観測データの配信など, GNSS測位に関連す るさまざまな機能を持ったツールが実装されています.

▶ステップ3…受信側PCを設定する

受信側PCでは、RTKLIBのRTKNAVIでNtrip Casterから送信されたGPSの信号を受信して測位を 行います.フリーの地図ツール QGISで読み込めるよ うに、NMEA0813形式のテキストとして、仮想シリ アル・ポート COM5に出力します(図4).

本例ではRoverの設定のみを示しています. 実験時 には自宅にもZED-F9Pの基地局を用意し、RTK-GNSS を行っていました. RTK-GNSSを行う場合は, Base の設定も必要です.

仮想シリアル・ポートの作成にはcom0com⁽⁴⁾を利 用しました.実験時にはCOM5とCOM6をつないだ 仮想シリアル・ポートが作成されています. QGISの