

2周波デュアルGNSS受信機 『nico・one』 取り扱い説明書

2025年3月

株式会社 アカサカテック
AKT

『nico・one』について



2周波デュアルGNSS受信機『nico・one』

受信チャンネル : 184チャンネル

受信信号 : GPS L1C/A,L2C
GLOANSS L1OF,L2OF
GALILEO E1-B/C,E5b
BeiDou B1I,B2I
QZSS L1C/A,L2C
※QZSSはRTK解析で使用されません

精度 (RTK) : 水平 0.01m+1ppm (×基線距離) CEP
垂直 0.01m+1ppm (×基線距離) CEP
※使用環境に依ります。精度を保証するものではありません。

電源 : 電圧範囲 +10v - +36v
+24v時 0.3A



マルチGNSSアンテナ『AR270』

LED、コネクタについて



LED仕様	
POWER	外部電源供給(+10v – +36v)で点灯
GNSS1	未測位 : 消灯、 SGPS/Float : 点滅、 Fix : 点灯
GNSS2	未測位 : 消灯、 SGPS/Float : 点滅、 Fix : 点灯
LINK	RTCM補正データを受信中は点灯、データ無し時は消灯

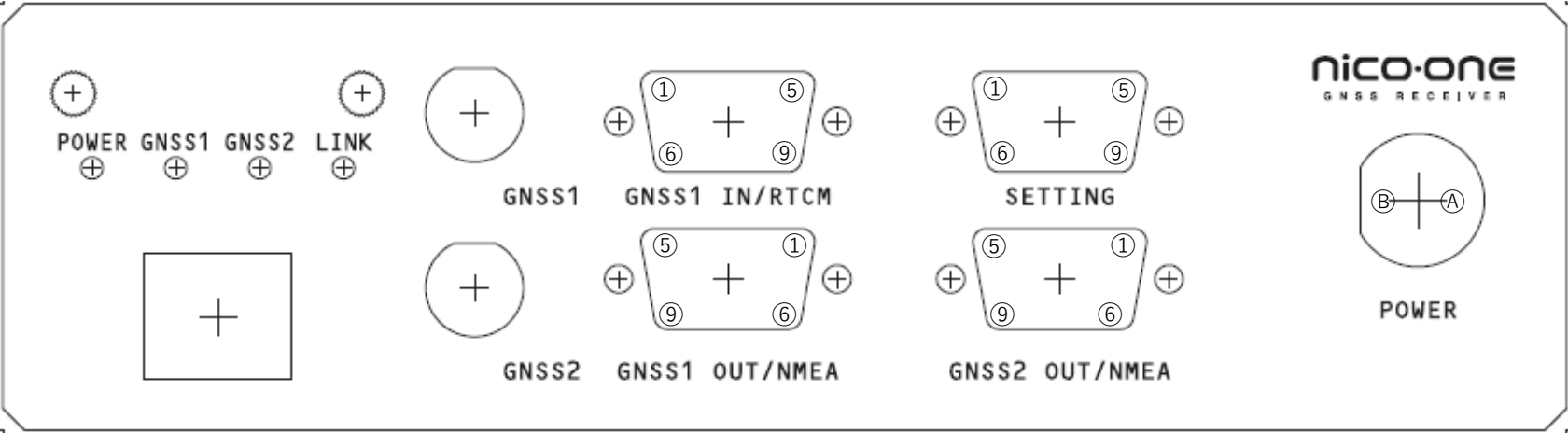
コネクタ仕様	
①RJ45	有線LANイーサネット用
②TNC1	GNSS1アンテナ用
③TNC2	GNSS2アンテナ用
④Dsub9pinオス	GNSS1 補正データ入力用
⑤Dsub9pinメス	GNSS1 NMEA出力
⑥Dsub9pinオス	設定・メンテナンス用
⑦Dsub9pinメス	GNSS2 NMEA出力用
⑧電源	電源供給用

電源ON/OFF



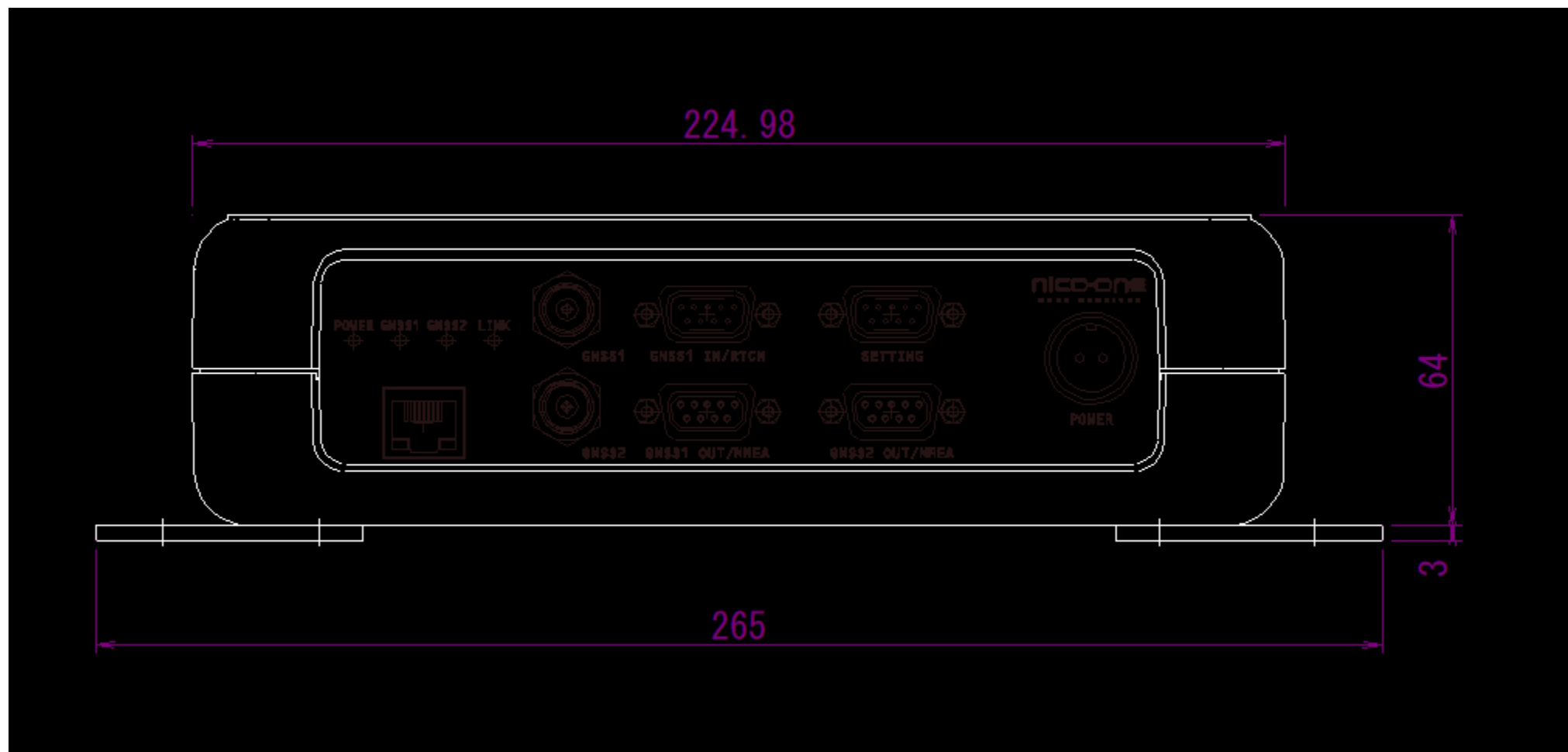
スイッチはありません。
POWERコネクタへの電源供給／供給停止
によってオン／オフします。

コネクタピンアサイン

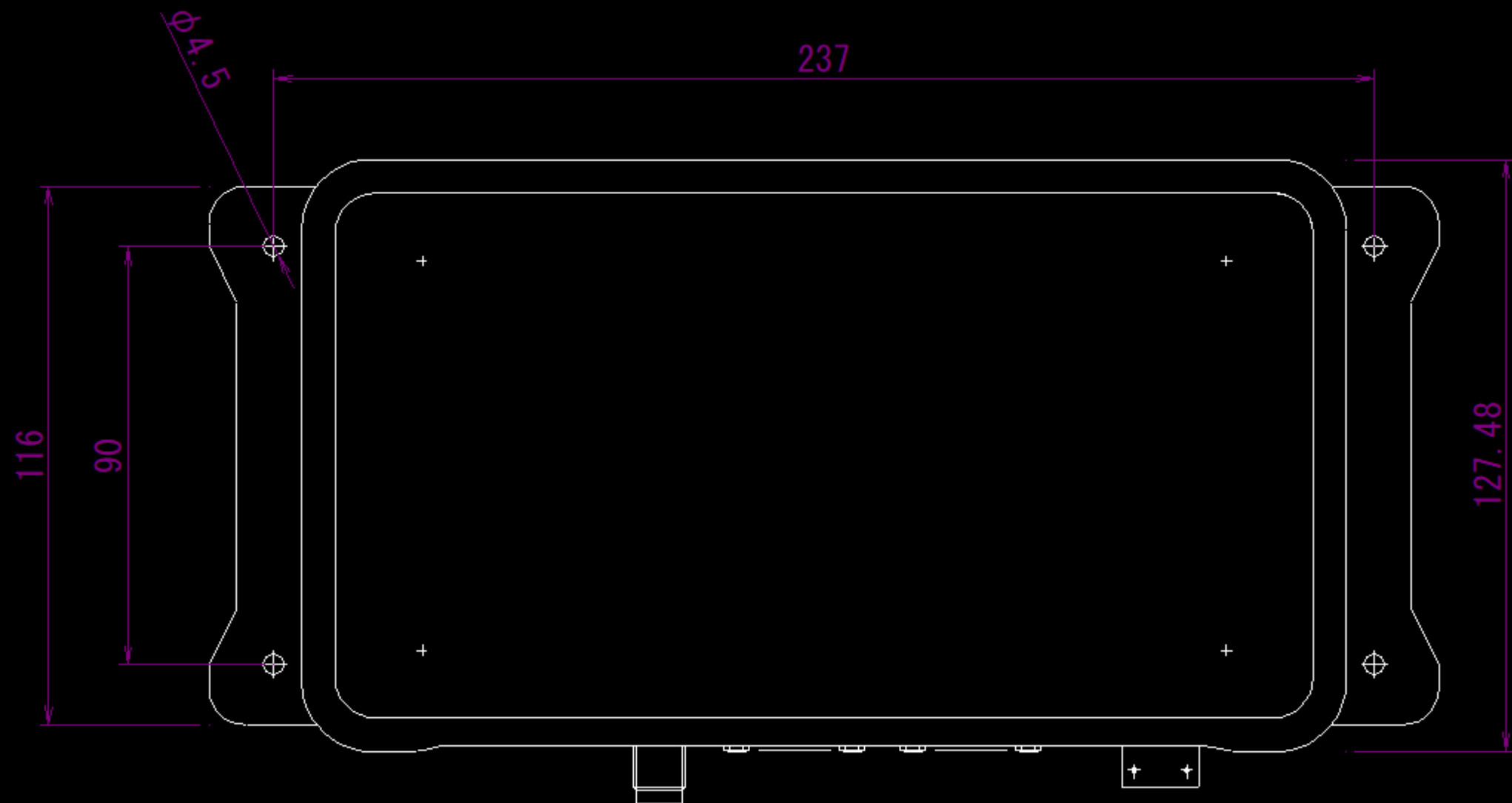


コネクタ種別	名称	説明
電源コネクタ	POWER	ⒶGND Ⓑ+24V
Dsub9pin オスコネクタ	GNSS1 IN/RTCM	2:Rx , 3:Tx , 5:GND
Dsub9pin メスコネクタ	GNSS1 OUT/NMEA	2:Tx , 3:Rx , 5:GND
Dsub9pin オスコネクタ	SETTING	2:Rx , 3:Tx , 5:GND
Dsub9pin メスコネクタ	GNSS2 OUT/NMEA	2:Tx , 3:Rx , 5:GND

外觀・寸法



外觀・寸法



計測前の事前設定

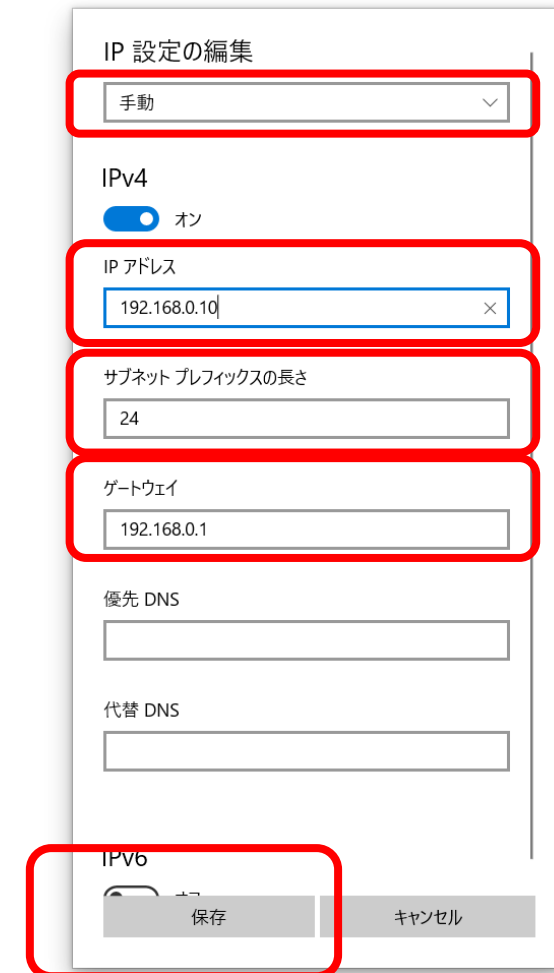
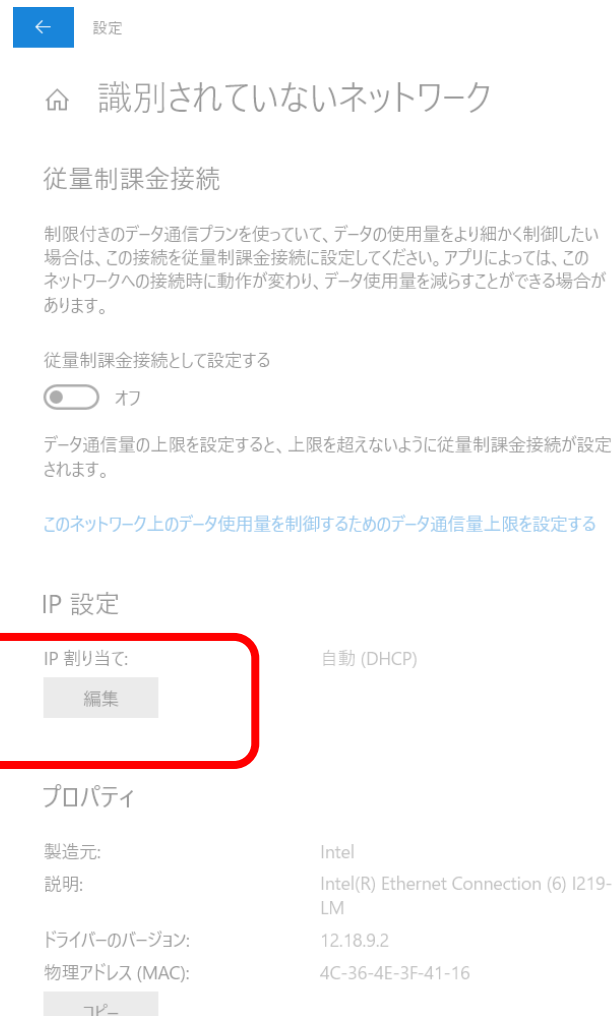
1. パソコン側の事前設定

パソコンIPアドレスを固定設定し
イーサネットケーブルでパソコンとnico・oneを接続します。



イーサネット

識別されていないネットワーク
インターネットなし



nico・oneのIPアドレスは192.168.0.251のため
251以外をパソコンに割り当てます。

2. Web画面 ログイン

ブラウザ（Chrome、Edgeなど）のアドレス入力バーに
192.168.0.251を入力してエンターキーを押してください。



ユーザー名 : admin
パスワード : password

このサイトにアクセスするにはサインインしてください

http://192.168.0.251 では認証が必要となります
このサイトへの接続は安全ではありません

ユーザー名

パスワード

3. 受信機ステータス画面

GNSS1、GNSS2の衛星受信状況を確認出来ます。

The screenshot shows a web browser window with the URL 192.168.0.254. The page title is "nico-one" and the status bar shows the MAC address 70:B3:D5:D8:30:01. The left sidebar contains navigation links: 受信機ステータス (selected), 受信機設定, I/O設定, ネットワーク設定, セキュリティ, 設定保存・読み込み, ファームウェア, and Language. The main content area is titled "受信機ステータス" and displays two columns of GNSS data.

GNSS1		GNSS2	
緯度	0°0'0.00000	緯度	0°0'0.00000
経度	0°0'0.00000	経度	0°0'0.00000
楕円体高	0.0000	楕円体高	0.0000
DOP	99.99	DOP	99.99
Age	0	Age	0
ステータス	No-fix	ステータス	No-fix
基地局からの距離		方位	0.0

捕捉衛星	衛星数	番号
GPS	0	
GLONASS	0	
Beidou	0	
Galileo	0	
QZSS		
SBAS	0	

捕捉衛星	衛星数	番号
GPS	0	
GLONASS	0	
Beidou	0	
Galileo	0	
QZSS		
SBAS	0	

Age : 補正データ入力の遅れ時間
ステータス : 測位モード(No-fix,SGPS,Float,Fix)
基地局からの距離 : 基地局からの距離をメートル表記します。

4. 受信機設定画面 移動局

AKT

nico-one

受信機ステータス

受信機設定

I/O設定

ネットワーク設定

セキュリティ

設定保存・読み込み

ファームウェア

Language

受信機設定

● 移動局

○ 基地局

仰角マスク	<input type="text" value="15"/>	度
PDOPマスク	<input type="text" value="25.0"/>	
RTCMタイムアウト	<input type="text" value="60"/>	秒
方位計算モード	<div>Moving-Base</div>	
RTK初期化	<div><div><input type="checkbox"/> 自動リセット</div><div><input type="text" value="60"/></div><div>秒</div></div> <div>手動リセット</div>	
衛星設定	<div><div><input checked="" type="checkbox"/> GPS</div><div><input checked="" type="checkbox"/> GLONASS</div><div><input type="checkbox"/> Beidou</div><div><input type="checkbox"/> Galileo</div><div><input type="checkbox"/> QZSS</div><div><input type="checkbox"/> SBAS</div></div>	
方位ミスFix除外設定	<div><div><input type="checkbox"/> アンテナ基線長を使用</div><div><div>アンテナ基線長</div><div><input type="text" value=""/></div><div>m</div></div><div><div>許容差</div><div><input type="text" value="50"/></div><div>mm</div></div></div>	
C/N0 (SNR)	<input type="text" value="6"/>	dbHz

設定

アンテナ基線長測位

秒

測定

停止

仰角マスク：設定された仰角に満たない衛星を除外します。

PDOPマスク：PDOP（位置精度劣化）が設定された値を超えた場合測位を停止します。

RTCMタイムアウト：補正データのRTCMメッセージが途切れてからRTKを維持する時間です。
指定秒数を経過すると単独測位になります。

方位計算モード：RTK、MovingBaseから選択してください。

RTK初期化：RTK-Fix未満が指定秒数継続した場合、GNSSリセットを行います
衛星設定：使用する衛星を選択してください。

NMEA-GGAを10Hzで出力する場合は衛星種別を合計2種にしてください。

方位ミスFix除外設定：アンテナ間の基線長を入力し、許容誤差以上の長さを検出したときにFixしていても除外します。

※方位の数値をNullで出力

基線長は高低差を加味しない平面距離で入力します。

C/N0（SNR）：受信強度または信号対雑音比のマスク設定を行います。
設定値以下の衛星をマスクします。

アンテナ基線長測位：トータルステーションなどによる正確な距離測定が難しい場合、本機能で基線長測位を行ってください。
方位計算モードがRTKの場合はRTK-Fix状態で行ってください。

MovingBaseを選択した場合は
GNSS2のNMEA出力は出来ません。

5. 受信機設定画面 基地局

 nico-one

受信機ステータス

受信機設定

I/O設定

ネットワーク設定

セキュリティ

設定保存・読み込み

ファームウェア

Language

受信機設定

☐ 移動局 ☒ 基地局

単独測位 秒

緯度	<input type="text" value="35"/>	度	<input type="text" value="22"/>	分	<input type="text" value="46.19281"/>	秒
経度	<input type="text" value="139"/>	度	<input type="text" value="38"/>	分	<input type="text" value="39.77229"/>	秒
楕円体高	<input type="text" value="50.4132"/>	m				
衛星設定	<input checked="" type="checkbox"/> GPS <input checked="" type="checkbox"/> GLONASS <input checked="" type="checkbox"/> Beidou <input checked="" type="checkbox"/> Galileo					

単独測位：簡易に基地局設置する場合に
現在位置の平均化した座標を
使用出来ます。

緯度、経度：度分秒で入力してください。

楕円体高：高さは楕円体高で入力して
ください。

(標高+ジオイド高)

アンテナ高、位相中心高もここに
足してください。

衛星設定：使用する衛星を選択してください。
無線機を使う場合は空中間通信
速度が遅いのでGPS+GLONASS、
GPS+Beidouなど2衛星システム
までの選択を推奨します。

6. I/O設定画面 移動局

AKT nico-one

受信機ステータス

受信機設定

I/O設定

ネットワーク設定

セキュリティ

設定保存・読み込み

ファームウェア

Language

I/O設定

NMEA出力

☐ TCPクライアント

IPアドレス		
ポート番号		
タイムアウト	30000	msec

☐ UDP送信

IPアドレス		
ポート番号		

☒ シリアル設定

OUTPUT-1	38400 bps	OUTPUT-2	38400 bps
----------	-----------	----------	-----------

出力設定

GGA	5Hz	GNS	OFF	RMC	OFF	GSV	OFF
GSA	OFF	VTG	OFF	ZDA	OFF	HDT	OFF

設定

補正データ入力

INPUT-1 シリアル入力 INPUT-2 未使用

シリアル入力

INPUT-1 38400 bps INPUT-2 38400 bps

NMEA出力、補正データ入力のI/Fを選択します。

NMEA出力は各センテンスの出力周期を選択します。

補正データ入力ではバックアップ用に2系統入力することが出来ます。
補足資料①参照

6-1. I/O設定画面 移動局 NMEA出力設定詳細 (TCP、UDP)

NMEA出力

☒ TCPクライアント

IPアドレス	<input type="text" value="192.168.0.100"/>	
ポート番号	<input type="text" value="10000"/>	<input type="text" value="10001"/>
タイムアウト	<input type="text" value="30000"/>	msec

☒ UDP送信

IPアドレス	<input type="text" value="192.168.0.100"/>	
ポート番号	<input type="text" value="20000"/>	<input type="text" value="20001"/>

宛先IPアドレス (NMEAを受け取る端末のIPアドレス) を入力してください。

左記例

IPアドレス : 宛先IPアドレス

ポート番号 : 10000 GNSS1のNMEAデータ
: 10001 GNSS2のNMEAデータ

6-2. I/O設定画面 移動局 NMEA出力設定詳細（NMEAセンテンス）

出力設定

GGA	1Hz ▾	GNS	OFF ▾	RMC	OFF ▾	GSV	OFF ▾
GSA	OFF ▾	VTG	OFF ▾	ZDA	OFF ▾	HDT	1Hz ▾

	オフ	1Hz	5Hz	10Hz
GGA	×	○	○	○
GNS	○	○	○	○
RMC	○	○	○	○
GSV	○	○	×	×
GSA	○	○	×	×
VTG	○	○	×	×
ZDA	○	○	×	×
HDT	○	○	○	×

移動局モード

RTKモードの場合

GNSS1、GNSS2の両ポートへ
NMEAが出力されます。

MovingBaseモードの場合

GNSS1ポートへNMEAが
出力されます。

10Hz設定を使用する際は[受信機設定]-[衛星設定]の
衛星種別を合計2種以下に絞ってご利用ください。
負荷が増えてデータ出力が安定しないことがあります。

6-3. I/O設定画面 移動局 補正データ入力（TCP、UDP）

補正データ入力

INPUT-1	TCPサーバー ▼	INPUT-2	未使用 ▼
---------	-----------	---------	-------

TCPサーバー

ポート番号	10002	
タイムアウト	30000	msec

入力ポートにTCP、またはUDPを選択する場合はネットワークのポート番号を設定してください。

UDPの送信側がマルチキャストアドレスの場合は送信側と同じマルチキャストアドレスを入力してください。

補正データ入力

INPUT-1	UDP受信 ▼	INPUT-2	未使用 ▼
---------	---------	---------	-------

UDP受信

ポート番号	30001	
マルチキャストアドレス		

6-4. I/O設定画面 移動局 補正データ入力（Ntrip）

補正データ入力

INPUT-1	Ntripクライアント ▼	INPUT-2	未使用 ▼
---------	---------------	---------	-------

Ntripクライアント

接続先	<input type="text"/>
ポート番号	<input type="text" value="2101"/>
ログインID	<input type="text"/>
パスワード	<input type="password"/>
マウントポイント	<input type="text"/>

検索

中止



nico・oneがインターネット接続出来る環境の場合、NtripClientを使って補正データをダウンロードすることが出来ます。

配信元情報を左記に入力してください。

検索ボタンでマウントポイントの検索が出来ます。

7. I/O設定画面 基地局

 nico-one

受信機ステータス

受信機設定

I/O設定

ネットワーク設定

セキュリティ

設定保存・読み込み

ファームウェア

Language

I/O設定

補正データ出力

☐ TCPクライアント

IPアドレス

ポート番号

タイムアウト30000 msec

☐ UDP送信

IPアドレス

ポート番号

☒ シリアル設定

OUTPUT-1

38400 bps ▼

設定

補正データ出力のI/Fを選択します。

8. ネットワーク設定画面

AKT

nico-one

受信機ステータス

受信機設定

I/O設定

ネットワーク設定

セキュリティ

設定保存・読み込み

ファームウェア

Language

ネットワーク設定

☒ 固定IPアドレス ☐ DHCP

IPアドレス	<input type="text" value="192.168.0.251"/>
サブネットマスク	<input type="text" value="255.255.255.0"/>
デフォルトゲートウェイ	<input type="text" value="192.168.0.1"/>

☐ DNSサーバーを自動取得 ☒ 以下のDNSサーバーを使用

DNSサーバー	<input type="text" value="192.168.0.1"/>
---------	--

設定

受信機のネットワーク設定を行います。

固定IPアドレス設定の際、
NtripClient機能を使用する場合は
DNSサーバーを忘れずに入力してください。

9. ネットワーク設定画面

 nico-one

受信機ステータス

受信機設定

I/O設定

ネットワーク設定

セキュリティ

設定保存・読み込み

ファームウェア

Language

セキュリティ

ユーザー情報

ユーザ名	<input type="text" value="admin"/>
パスワード	<input type="password"/>
パスワード確認	<input type="password"/>

設定

Webログインのユーザー名、パスワードを変更出来ます。

10. 設定保存・読み込み



各種設定をファイル保存・読み込みすることが出来ます。

1 1. ファームウェア



CPUファーム更新：受信機のファームウェアをアップデートする際に使用します。

ubloxファーム更新：ubloxファームウェアを更新する際に使用します。

1 2. Language



The screenshot shows the AKT web interface. On the left is a vertical sidebar with a light green background and dark green buttons. The buttons are labeled: 受信機ステータス, 受信機設定, I/O設定, ネットワーク設定, セキュリティ, 設定保存・読み込み, ファームウェア, and Language. The 'Language' button is highlighted. The main content area has a grey header with the AKT logo and the text 'nico-one'. Below the header, the title 'Language' is displayed. Underneath is a 'Selection' section containing a dropdown menu with 'Japanese' selected and a small downward arrow. Below the dropdown is an orange button labeled 'SET'.

Web画面の表示言語を切り替えることができます。
日本語／英語

補足資料①

移動局モード時に補正データを2系統使用する場合、組み合わせによって接続方法が変わります。

RTKモード 補正1：シリアル、補正2：シリアル	
GNSS1-OUT	GNSS1-NMEA出力
GNSS2-OUT	GNSS2-NMEA出力
RTCM-IN	補正データ1入力
SETTING	補正データ2入力
RTKモード 補正1：TCP、補正2：TCP	
GNSS1-OUT	GNSS1-NMEA出力
GNSS2-OUT	
RTCM-IN	
SETTING	GNSS2-NMEA出力
RTKモード 補正1：UDP、補正2：UDP	
GNSS1-OUT	GNSS1-NMEA出力
GNSS2-OUT	
RTCM-IN	
SETTING	GNSS2-NMEA出力

RTKモード 補正1：シリアル、補正2：TCP	
GNSS1-OUT	GNSS1-NMEA出力
GNSS2-OUT	GNSS2-NMEA出力
RTCM-IN	補正データ1入力
SETTING	
RTKモード 補正1：UDP、補正2：シリアル	
GNSS1-OUT	GNSS1-NMEA出力
GNSS2-OUT	GNSS2-NMEA出力
RTCM-IN	補正データ2入力
SETTING	

補足資料① 続き

MovingBaseモード 補正1：シリアル、補正2：シリアル	
GNSS1-OUT	GNSS1-NMEA出力
GNSS2-OUT	
RTCM-IN	補正データ1入力
SETTING	補正データ2入力
MovingBaseモード 補正1：TCP、補正2：TCP	
GNSS1-OUT	GNSS1-NMEA出力
GNSS2-OUT	
RTCM-IN	
SETTING	
MovingBaseモード 補正1：UDP、補正2：UDP	
GNSS1-OUT	GNSS1-NMEA出力
GNSS2-OUT	
RTCM-IN	
SETTING	

MovingBaseモード 補正1：シリアル、補正2：UDP	
GNSS1-OUT	GNSS1-NMEA出力
GNSS2-OUT	
RTCM-IN	補正データ1入力
SETTING	
MovingBaseモード 補正1：UDP、補正2：シリアル	
GNSS1-OUT	GNSS1-NMEA出力
GNSS2-OUT	
RTCM-IN	
SETTING	補正データ2入力

補足資料② 方位計算モード説明

方位計算モード

RTKモード : GNSS1、GNSS2の緯度経度から方位計算

Moving-Baseモード : ublox-F9Pの機能を使用

どちらも方位出力をNMEA-HDTフォーマットに当てはめて出力

RTKモード : \$(a)(b)HDT,ヘディング,T,*チェックサム

a . . . GNSS1のフラグ[未測位 : N、未測位5秒以上 : E、SGPS : S、Float : F、Fix : R]

b . . . GNSS2のフラグ[未測位 : N、未測位5秒以上 : E、SGPS : S、Float : F、Fix : R]

例) \$RRHDT,180.54,T,*XX

GNSS1,GNSS2がFixしていない場合ヘディング（方位）がNull（空）になります。

Fixしていても基線長が許容範囲外になった場合はNullになります。

Moving-Base : \$M(a)HDT,T,ヘディング,T,*チェックサム

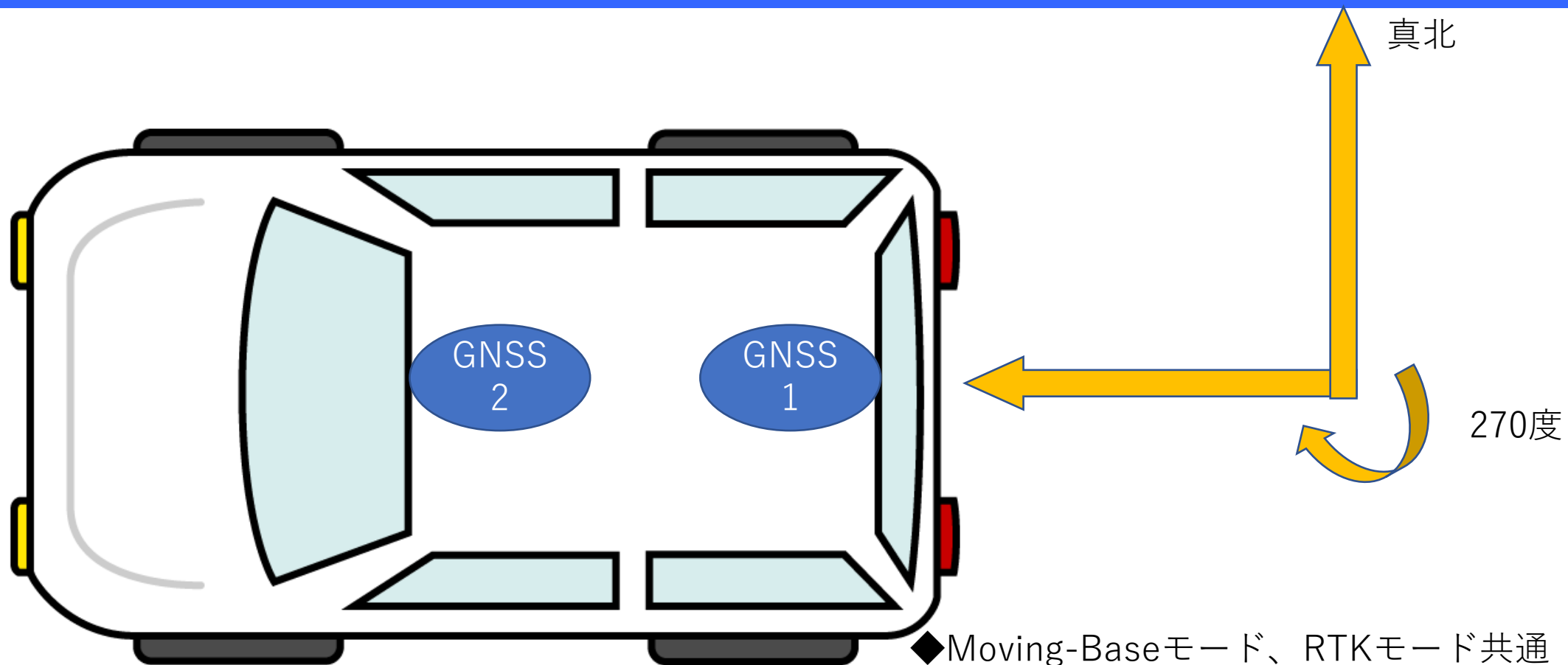
a . . . GNSS2のNAV-RELPOSEDフラグ[方位未測位 : N、メインアンテナ未測位5秒以上 : E、Float : F、Fix : R]

例) \$MRHDT,180.54,T,*XX

GNSS2がFixしていない場合ヘディング（方位）がNull（空）になります。

Fixしていても基線長が許容範囲外になった場合はNullになります。

補足資料③ 方位HDTのベクトル定義



◆Moving-Baseモード、RTKモード共通
GNSS1アンテナからみたGNSS2アンテナ方向
へのベクトルのなす角をHDTセンテンスとして
出力します。