






# LOCOSYS GW-60

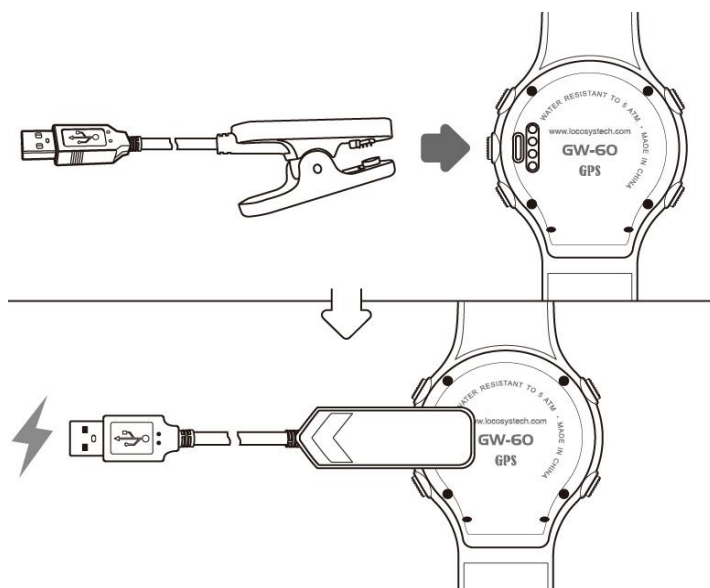
## クイックスタートガイド



 アラーム状況	 <b>Blinking:</b> GPS 探索中 <b>Steady on:</b> GPS 準備完了
 バッテリー残量	 充電中
 充電完了	

# Section 1. 概要

- 1.1** GW-60 を操作する前に、DC +5V/500mA チャージャーのクリップでデバイスを挟み、フル充電が必要。最低 3-4 時間程度。



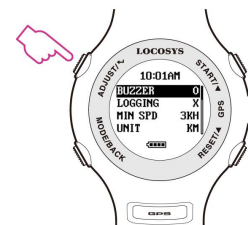
- 1.2** **MODE/BACK** を押して、以下の各設定画面を選択

(1)CLOCK; (2)ALARM; (3)STOPWATCH; (4)TIMER

(1)時計; (2)アラーム; (3)ストップウォッチ; (4)タイマー



- 1.3** **ADJUST/** を押して各画面を設定



**1.4**                    **GPS** を押して GPS モードに。自動的に GPS 信号を探索



**1.5**                    **MODE/BACK** を 2 秒間押すとバックライトが点灯。

(続けて他のボタンを押すと点灯時間が延長)



**1.6**                    **START+MODE** を同時に押すと画面がロック。

もう一度押すとロックが解除。



**1.7**                    **GPS** を 1 秒間押すとスリープモードに。

時計機能の使用時は、15 秒でスリープモードに切り替わる。

**MODE/BACK** を押すと時計機能が復帰。



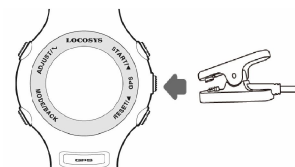
**1.8**                    ディープスリープモード： 節電機能

GW-60 を 10 日間使用しないと、ディープスリープモードに。

ディープスリープモードは **MODE/BACK** ボタンを押しても

復帰しない。(注意：USB ケーブルを接続して復帰させてくだ

さい。)



## Section 2. 時計機能

### 2.1 時計機能

GMT 設定を基準としてローカル時刻が表示。


はじめに、以下の手順で時刻設定。

(1) GMT 設定: 3.6 を参照

(2) GPS タイム同期: 屋外にて GPS モードに切り替え、GPS の探索完了を待つ。GW-60 が自動的に正確な GPS UTC 時間を同調する。



### 2.2 アラーム機能

**ADJUST** /  を押して、アラーム時刻を調節。

**▲** / **▼** ボタンを押して数字を選択。

**ADJUST** / **BACK** を押して、調節を終了。



### 2.3 ストップウォッチ機能

**START** を押して、カウント開始。もう一度押して、停止。

**RESET** を押して、“00:00 00”にリセット。

**MODE/BACK** を押して、機能終了。



### 2.4 タイマー機能

**ADJUST** を押して、設定時間を調節。

**▲** / **▼** を押して、数字を選択。

**MODE/BACK** ボタンを押して、調節終了。

**START** を押して、カウントダウン開始。もう一度押して、停止。

**RESET** を押して、再開始。



## Section 3. 設定

### 3.1 設定画面:

**ADJUST/**: 編集モードに入る/ 決定

▲: 上がる/増える

▼: 下がる/減る

**MODE/BACK**: 編集画面から出る/ キャンセル



### 3.2 **RESET DISP**: トップスピードや走行距離をクリアする

ALL

DISTANCE

5#NSEC

TOP RSLT



### 3.3 **AUTO SLEEP**: 有効にした場合、GW60は“TIME NOW”

表示が出てから15秒間、動作をしないと、電源が落ち、スリープモードに入る。また、**GPS** ボタンを2秒間ホールドするとスリープモードに。**BACK** ボタンを2秒間ホールドするとスリープモードから復帰

O: On/ オン

X: Off/ オフ



### 3.4 **BUZZER**: ブザー/音の設定

O: On/ オン

X: Off/ オフ



### 3.5 LOGGING: ログ（記録）速度設定

OFF : 記録なし

1HZ : 1Hz 内で、[MIN SPEED/ミニマムスピード]を超えた際に記録。

5HZ : 5Hz 内で、[MIN SPEED/ミニマム速度]を超えた際に記録。

SMART: 以下の内容で記録

[MIN SPEED]  $\leq$  Speed < [SPD GENIE] : 1Hz 記録速度.

[SPD GENIE]  $\leq$  Speed : 5Hz 記録速度.

注意: 低速での記録を節約し、貴重なデータのみを記録可能。

しかし、いくつかのソフトウェアを使用した場合には、記録がエラーすることがあります。特にジャイブ中に引き起こる可能性があります。



### 3.6 MIN SPEED: 最低速度から規定値を超えた速度を記録する設定

利用可能な数値: 0 - 15[単位].

記録を始めた時の速度を設定し、最低速度以下の速度は記録されません。



### 3.7 UNIT: 速度測定の単位設定

KM : 時速キロメートル

MI : 時速マイル

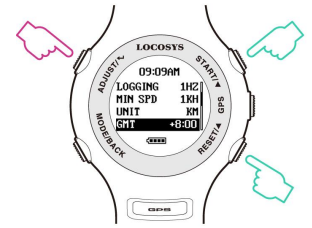
NM : 時速海里



### 3.8 GMT: GMT/時計設定

日本時間の場合、+9:00。

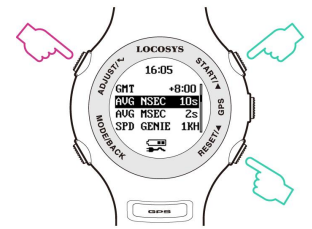
利用可能な数値: GMT-12:00 to GMT+13:00.



### 3.9 AVG NSEC: 平均速度計測の為にインターバル時間設定

利用可能な数値: 1 sec to 60 sec (1 秒から 60 秒)

デフォルト: 10 seconds



### 3.10 AVG MSEC: 平均速度計測の為にインターバル時間設定

利用可能な数値: 1 sec to 60 sec (1 秒から 60 秒)

デフォルト: 2 seconds

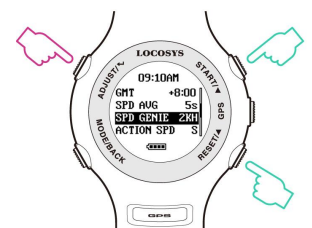


### 3.11 SPEED GENIE (SPD GENIE): オートマチック速度レポート機能の設定

[SPD GENIE]を開始する最低速度を設定。

利用可能な数値: 0 to 63 [単位]

注意: 最低のジャイブ速度に設定する必要があります。また、ダウンウインドよりも低く、アップウインドよりも高く設定してください。



### 3.12

#### **ACTION SPEED (ACT SPD): 速度表示タイプ**

- ◆ SPEED : 現在の速度 (200メートル平均)
- ◆ MAX: 最高速度
- ◆ NSEC: N-瞬間平均速度(N=[AVG NSEC])
- ◆ MSEC: M-瞬間平均速度(M=[AVG MSC])
- ◆ &500: Alpha 500メートル走行速度
- ◆ 100M:100メートル走行速度
- ◆ 250M: 250メートル走行速度
- ◆ 500M: 500メートル走行速度



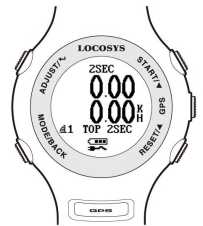
### 3.13

#### **RSLT1A~RSLT4B: 速度結果選択オプション (Screen 1~4).**

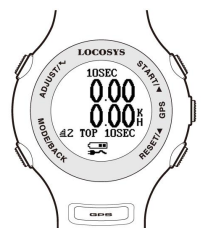
[SPD GENIE] で設定された速度を超えるとスクロールされる4種類の表示画面を持つ。各画面は上端 (A) と下端 (B) のサブ画面に分かれ、小さいフォントで画面が分割された2つの速度結果を表示するか、大きいフォントで1つの速度結果を表示するかと選択できる。大きなフォントで単画面を表示するには、AとBを同じカテゴリー (速度タイプ) に設定します。分割された画面に設定するには、AとBに異なるカテゴリーを設定します。

各画面では、以下の速度タイプの1つまたは2つを設定することができます。

Example:



RSLT1A/1B



RSLT2A/2B



RSLT3A/3B



- ◆ MAX: 最高速度
- ◆ NSEC: N-瞬間平均速度(N=[AVG NSEC])
- ◆ MSEC: M-瞬間平均速度(M=[AVG MSC])
- ◆ &500: Alpha 500 メートル走行速度
- ◆ 100M:100 メートル走行速度
- ◆ 250M: 250 メートル走行速度
- ◆ 500M: 500 メートル走行速度
- ◆ TOP (RSLT1B~RSLT4B): 過去の最高速度
- ◆ X (RSLT3B~RSLT4B): 画面無効
- ◆ 速度結果設定 例:

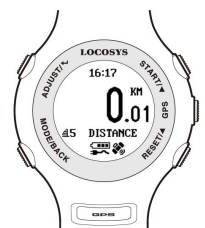
RSLT1A=MSEC	RSLT1B=TOP
RSLT2A=NSEC	RSLT2B=TOP
RSLT3A=&500	RSLT3B=TOP
RSLT4A=MAX	RSLT4B=X
RSLT DIST=0	RSLT TIME=0
AVG NSEC= 10S	AVG MSEC=2S



RSLT4A/4B

### 3.14 RSLT DIST: 速度結果レポートに「DISTANCE (距離)」画面を含めるオプション (Screen5)。

- O : On/ オン
- X : Off/ オフ



### 3.15 RSLT TIME: 速度結果レポートに「TIME (時間)」画面を含めるオプション(Screen 6).

- O : On/ オン
- X : Off/ オフ



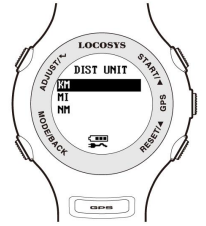
### 3.16

#### **DIST UNIT:** 距離計測の単位

KM: キロメートル

MI: マイル

NM: 海里



### 3.17

#### **SCROLL:** 速度計測の時間間隔の設定

利用可能な数値: 1 sec to 2.5 sec (1 秒から 2.5 秒)



### 3.18

#### **USB CLASS:** USB ケーブル接続設定

COM: Virtual COM PORT (Windows ユーザーの方)

UMS: USB Mass Storage (Windows ユーザー以外の方)

(注意: 3.19"MSC mode"に進む前に必ず UMS を設定して下さい。)



### 3.19

#### **TO USB MSC:** ユーザー以外の方のための Mass Storage Class (MSC)モード設定

- USB MSC モードで GPS データを入手する方法

(1) はじめに 3.19 の"USB CLASS"を"UMS"に設定。

(注意: 設定する前に USB ケーブルを必ず外してください。)

(2) USB に接続し、"TO USB MSC"で **ADJUST/⇄**を押して USB MSC モードに設定。

(3) 接続している PC で file-GPSLOG.SBP を含めた新しい flash drive を入手。

(4) USB ケーブルを外す。



### 3.20 SCREEN FLIP: 画面を上下逆に表示するオプション

O : On/ オン

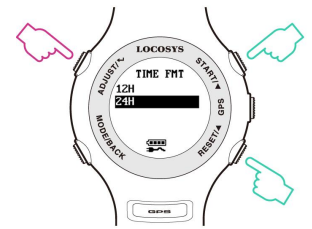
X : Off/ オフ



### 3.21 TIME FMT: 表示する時間形式を選択するオプション

12H: AM/PM

24H



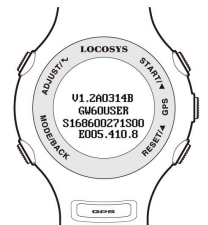
### 3.22 FIRMWARE VERSION: デバイスのステータス確認

Firmware Version: VX.XXXXXX

User Name: XXXXXX

Serial Number: SXXXXXXXX

GPS Version: XXXX




注 : 「ACT SPEED」画面では、「MODE」キーを押して「STOPWATCH」および「TIMER」機能にア

クセスできます。

## Section 4. GPS Mode

### 4.1

**Action Speed:** 現在の速度と 2 番目の平均速度の表示画面

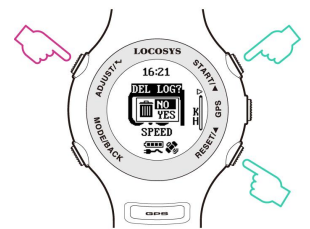
- 縦のライン: ログ記録メモリの使用状況
- 横のライン: GPS 信号の接続状況
- (長いラインの場合は信号の接続が良い状況)
- マーク: 計測データなし
- マーク: 計測データあり
- ▲ / ▼ を押して、次の画面 "Top 10 Speeds"、"Top 10
- すべてのログ記録の削除方法: "ACT SPEED"画面で、  
**ADJUST** /  を押すと、データ削除を知らせる "DEL LOG? LOG?" というメッセージが表示されます。
- 「ACT SPEED」画面では、「**MODE**」キーを押して「STOPWATCH」と「TIMER」機能にアクセスできます。タイマーがカウントダウンすると、画面上部の進捗バーの色が変化していき、タイムアウトすると色が反転します。



GPS 探索中



GPS 接続完了



ログ記録削除



タイマー



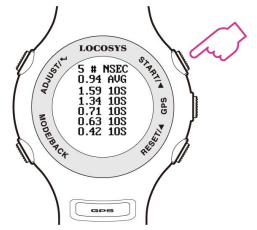
タイムアップ時

## 4.2

**5 # NSEC:** N-瞬間平均速度レポートを表示

**MODE/BACK** を押すと、大きいフォントを表示する

**ADJUST/←** を押すと、すべての記録が削除される



小さいフォント



大きいフォント



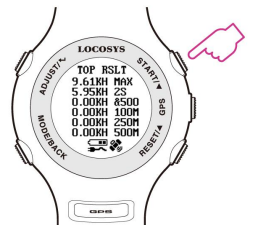
ログ記録削除

## 4.3

**TOP RSLT:** 実行ごとの上位結果を表示

**MODE/BACK** を押すと、大きいフォントを表示する

**ADJUST/←** を押すと、すべての記録が削除される



小さいフォント



大きいフォント



ログ記録削除

**4.4 RSLT1~RSLT4:** 3.13 (P.8-P.9) を参照してください。

**4.5 DISTANCE:** データロギング時の移動距離を表示。 3.13 (P.9) を参照してください。

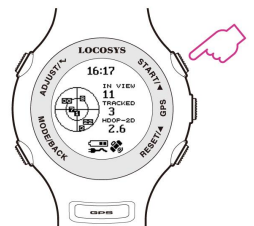
**4.6 TIME:** 3.13 (P.9) を参照してください。

**4.7 PVT:** 位置、速度、時間を表示

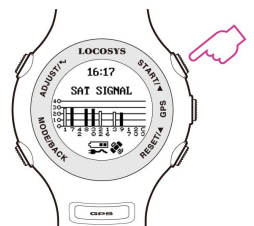
▲ / ▼ を押して、次のページまたは前のページへ



**4.8 Radar View:** 利用可能な衛星をグラフィカル形式で表示し、使用可能な衛星の数、追跡された衛星および DOP を表示します。



**4.9 Satellite Signal:** 各衛星の C / No 値を棒グラフで表示します。



## Section 5. GW-60 PC Utility (Windows platform only)

### 5.1 デバイス接続の手順：(USB driver がインストールされたか確認が必要)

(1) **COM port** を選択

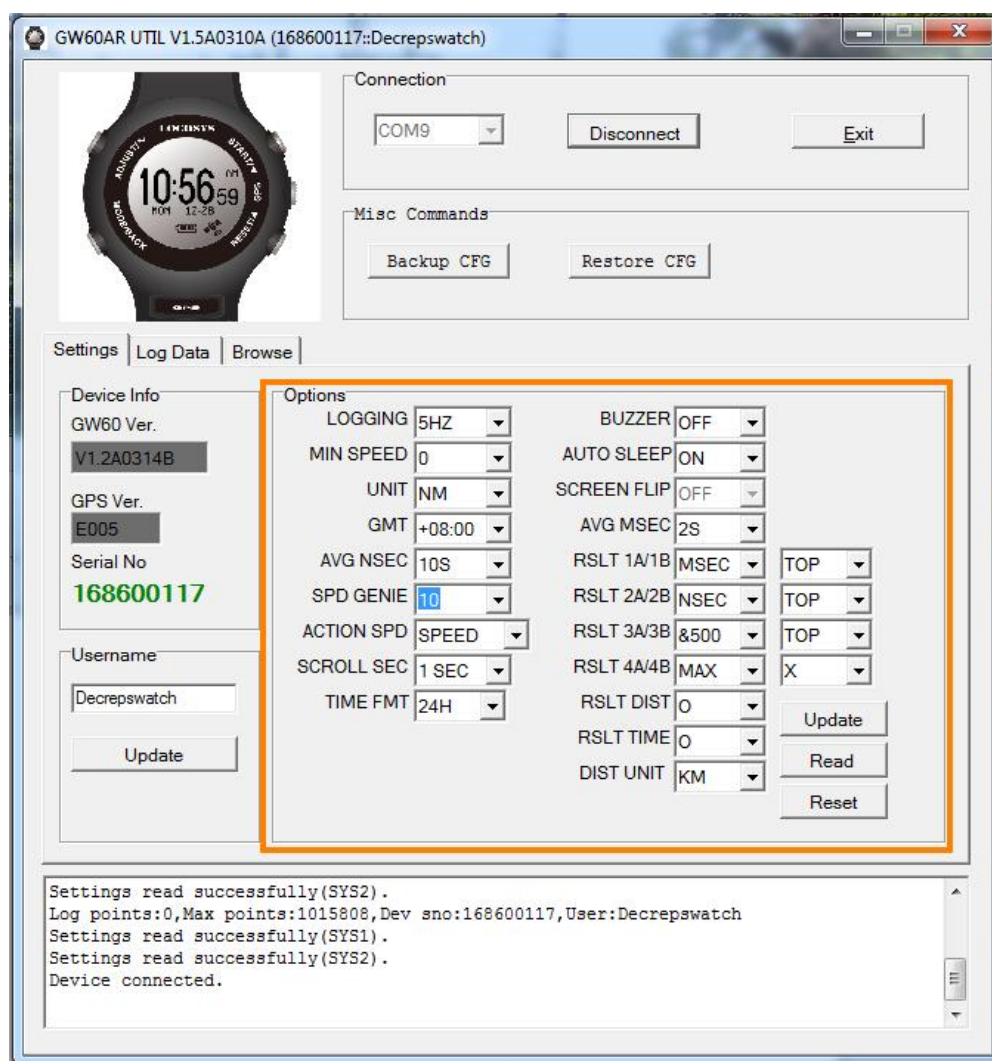
(2) **“Connect”** をクリックして、デバイスに接続

デバイスに接続できると、the firmware version (デバイス情報) が表示される。

(注意: USB ケーブルが外す前に ②**“Disconnect”** を必ずクリックして下さい。)

### 5.2 **“Settings”** をクリックして、設定機能画面を表示

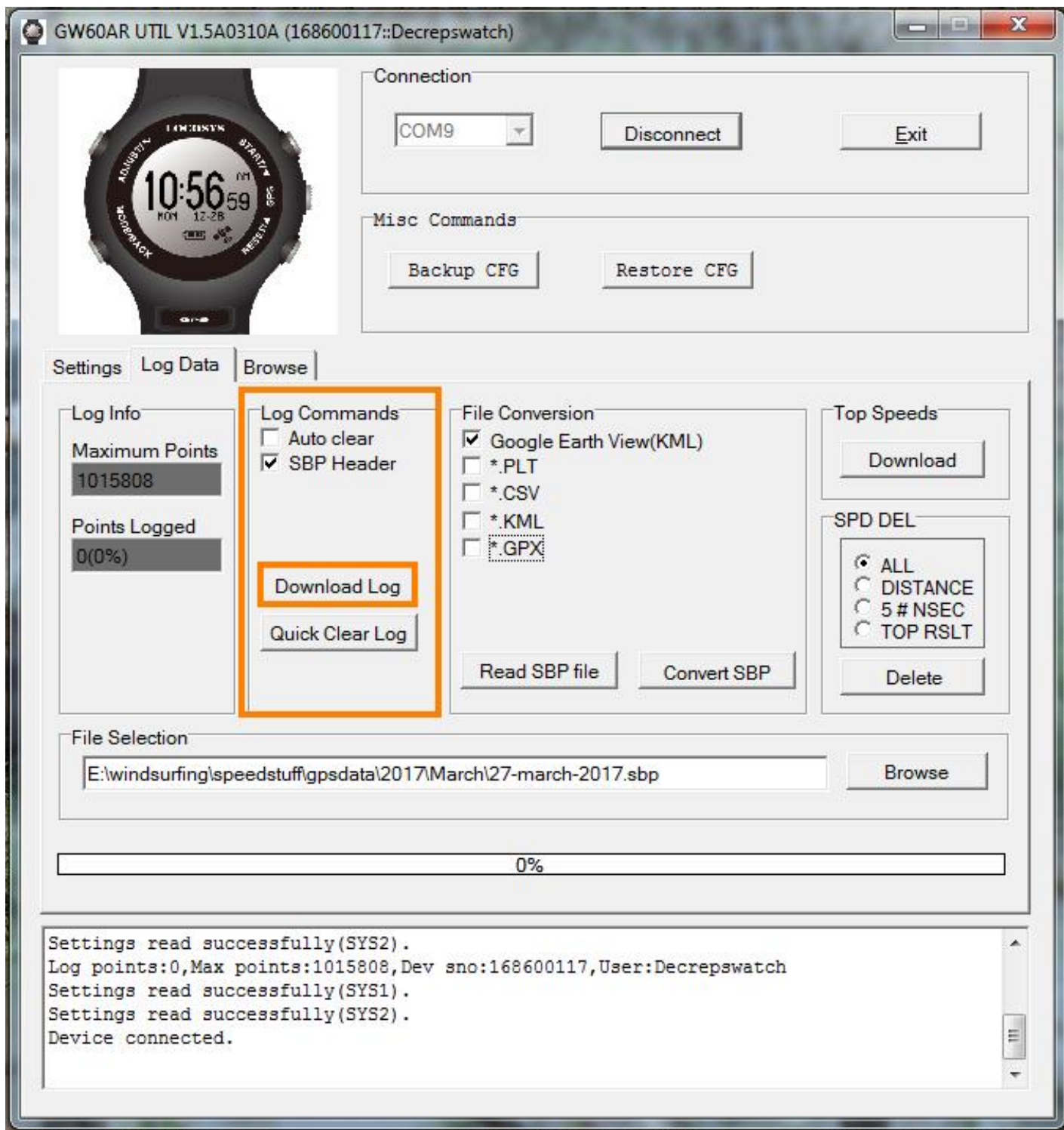
設定機能画面で、username ユーザー名, UTC offset, log interval...などを変更できる。



### 5.3

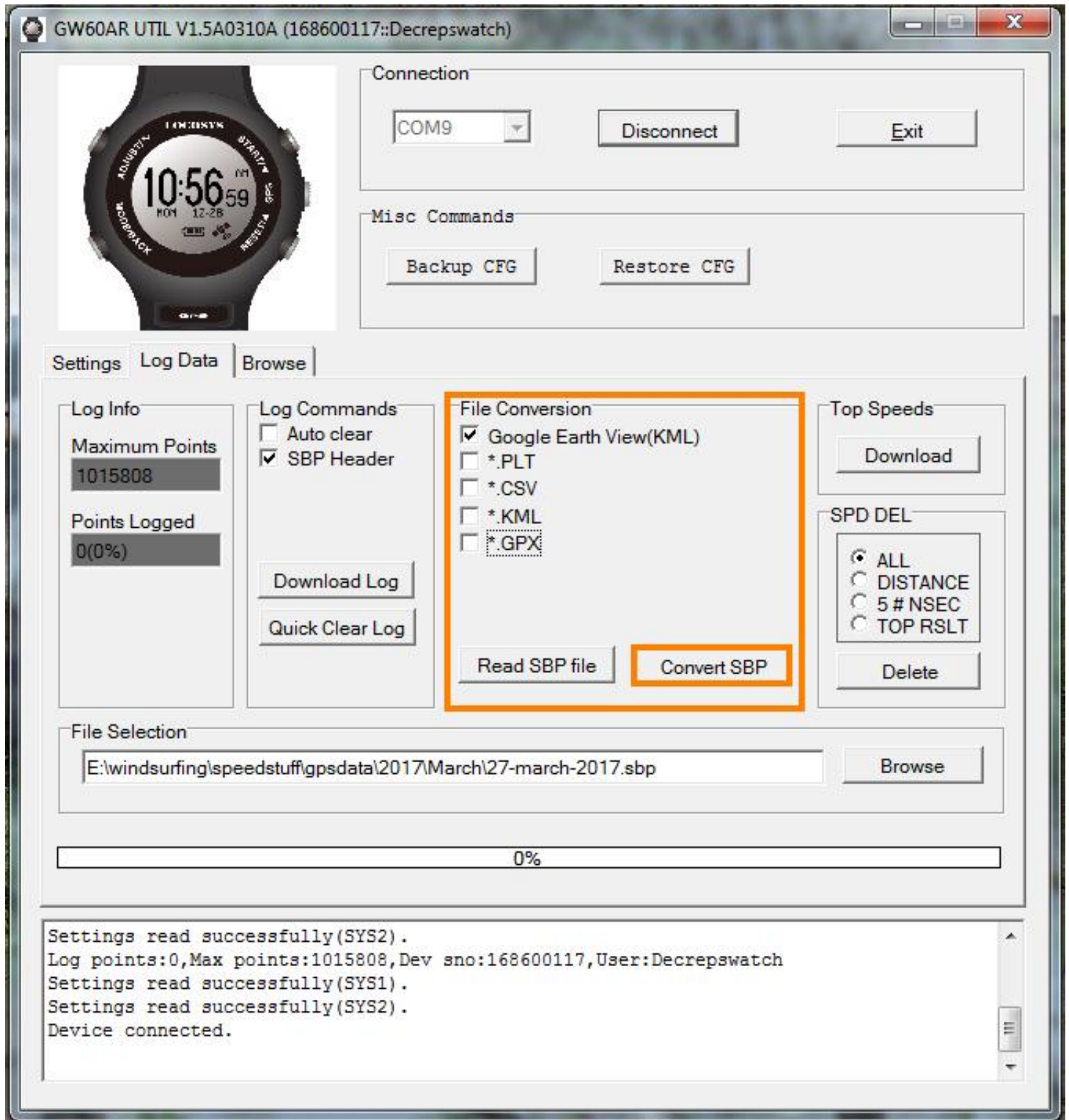
“Log Data”をクリックして、ログ（記録）データ機能画面を表示。

この画面で、“Log Info”を確認でき、SBP format でログデータをダウンロードできる。

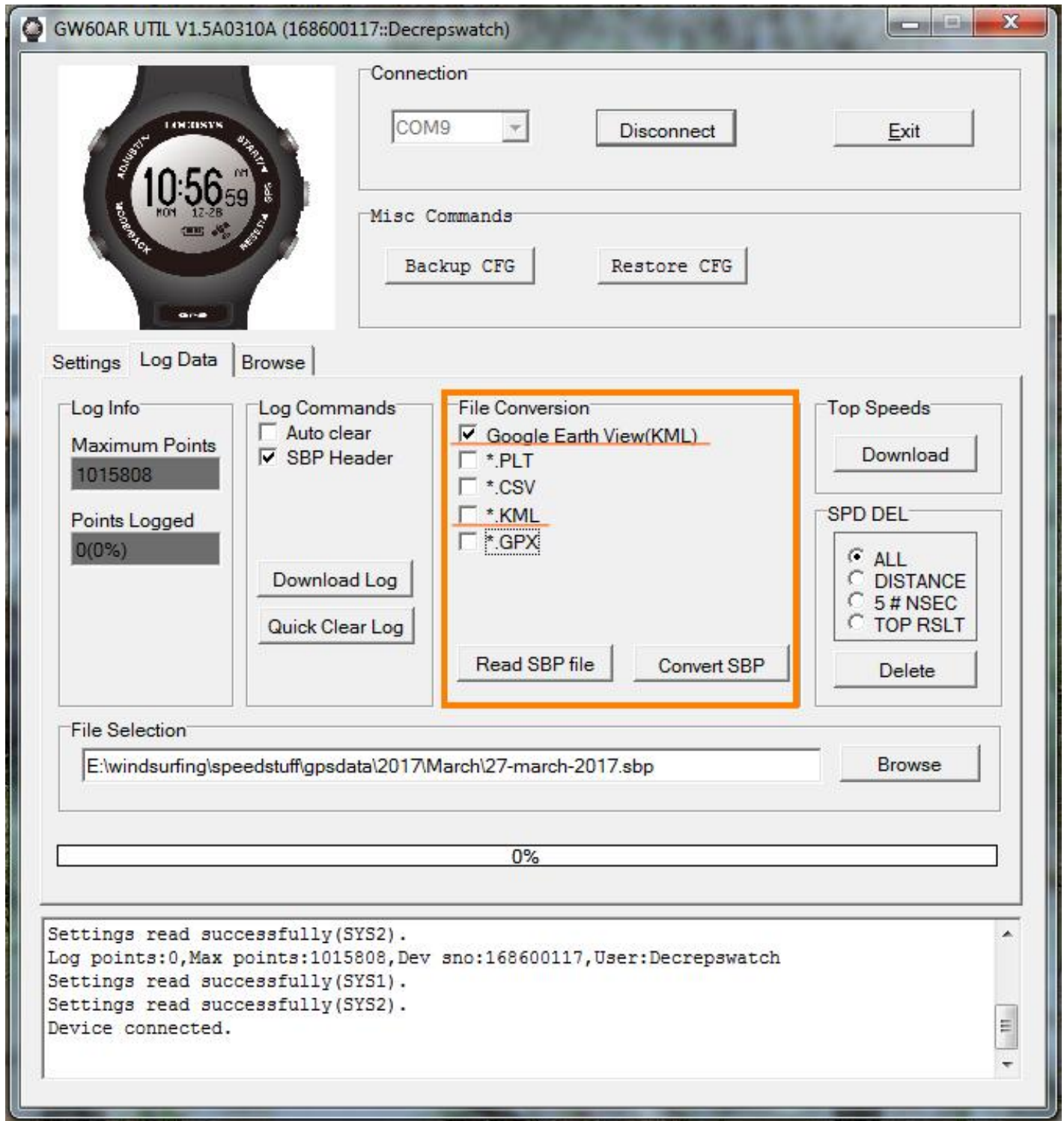




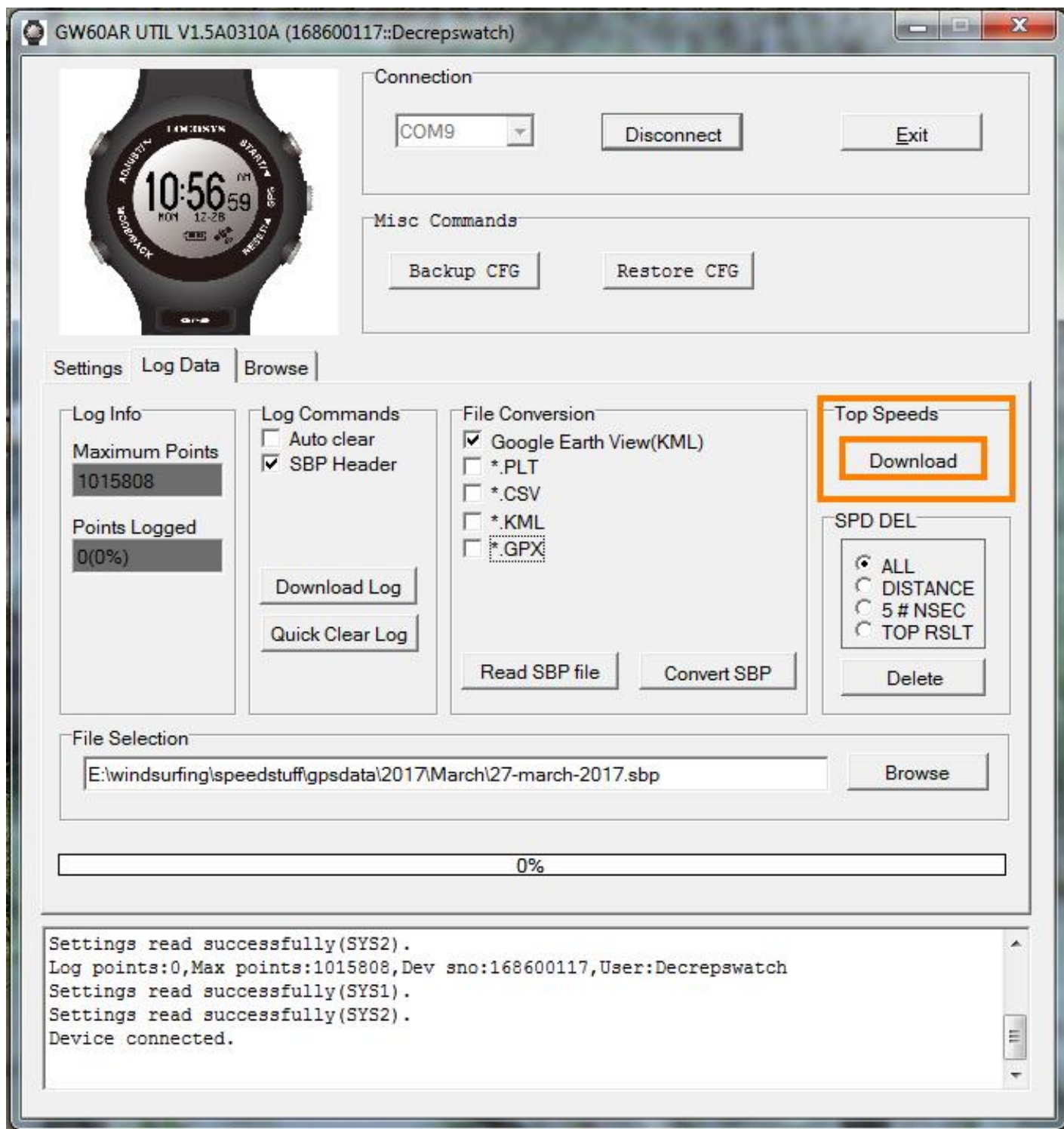
5.4 “Convert Log” をクリックして、SBP file を PLT, CSV, KML and GPX files に変換する。(Google Earth View にチェック[☑]すると、記録された走行軌道を見ることができる)



5.5 “Google Earth View”をクリックすると、Google Earth Viewer にリンクする。



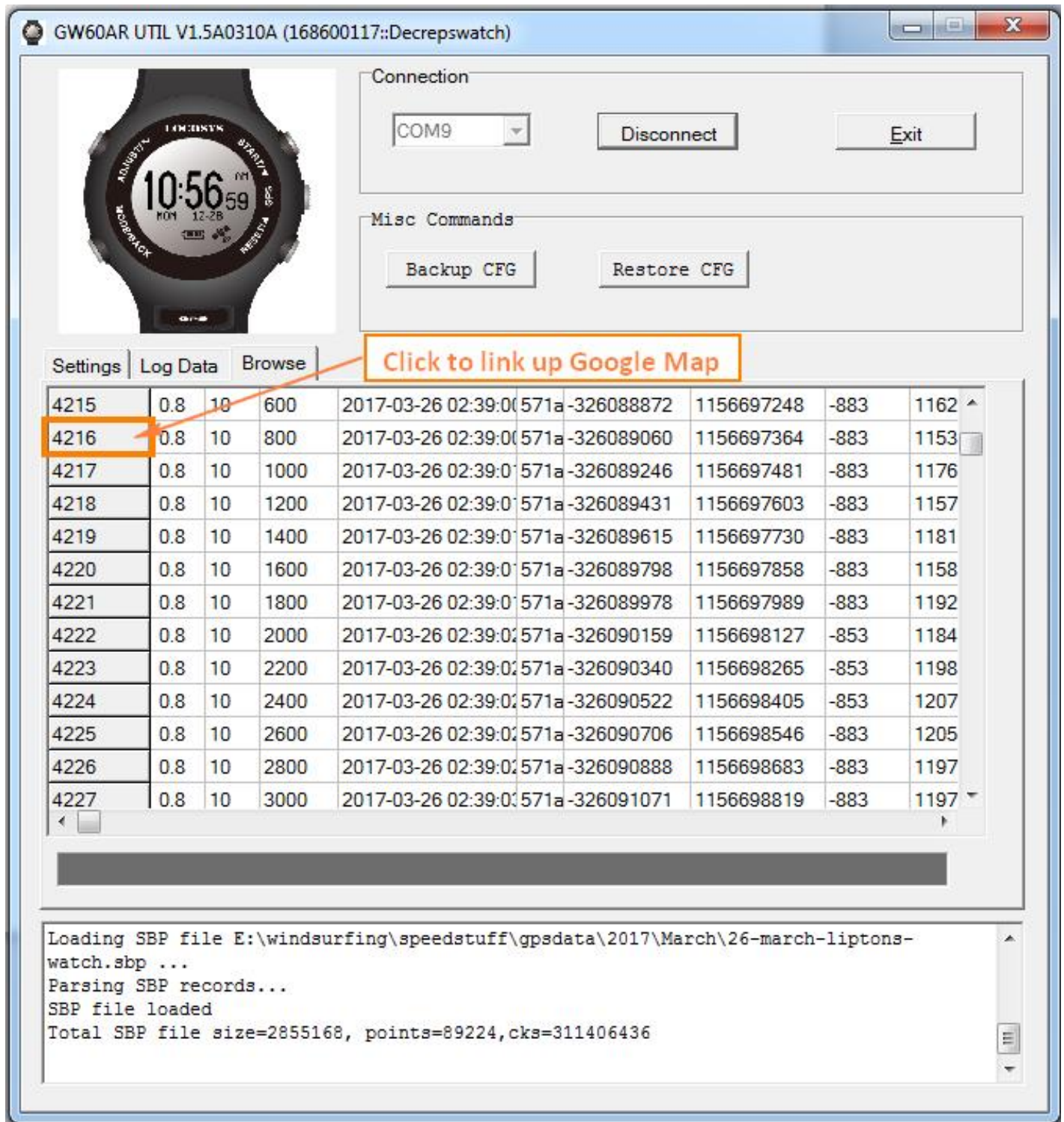
5.6 “Download”をクリックすると、最高速度のTOP 10 がSBP file でダウンロードされる。



## 5.7

“Browse”をクリックすると、ログ（記録）データを見ることができる。

左端の数字をクリックすると、Google Map にリンクする。

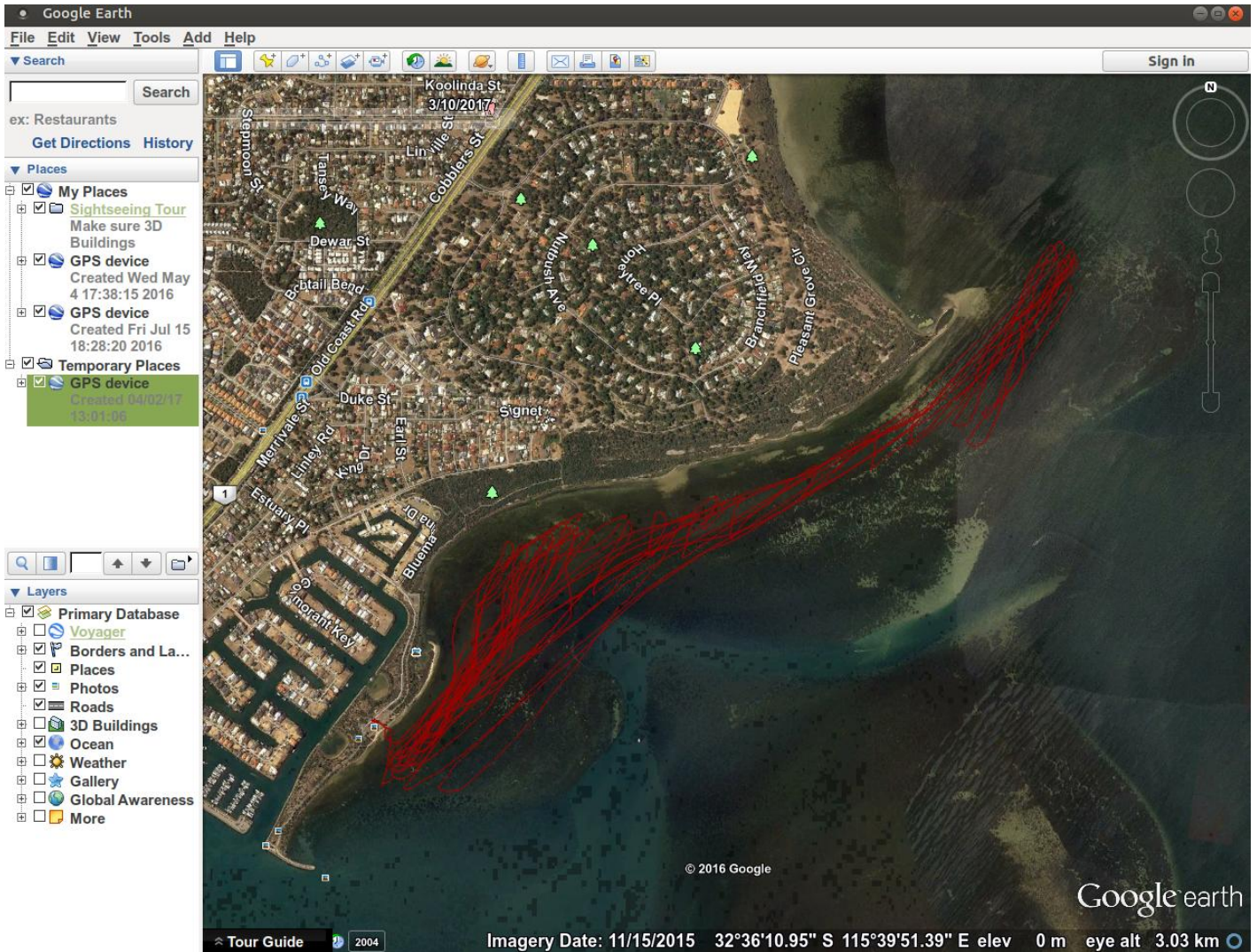


The screenshot shows the GW60AR UTIL V1.5A0310A (168600117::Decrepswatch) application window. It features a digital watch image on the left, a 'Connection' section with a COM9 dropdown and 'Disconnect' and 'Exit' buttons, and a 'Misc Commands' section with 'Backup CFG' and 'Restore CFG' buttons. Below these is a 'Settings | Log Data | Browse' tab bar. The 'Browse' tab is active, displaying a table of log data. An orange box highlights the '4216' value in the first column of the table, with an arrow pointing to it from a text box that says 'Click to link up Google Map'. The table contains 13 rows of data, each with 10 columns. At the bottom of the window is a text area showing the status of an SBP file load.

4215	0.8	10	600	2017-03-26 02:39:00	571a-326088872	1156697248	-883	1162	▲
4216	0.8	10	800	2017-03-26 02:39:00	571a-326089060	1156697364	-883	1153	■
4217	0.8	10	1000	2017-03-26 02:39:00	571a-326089246	1156697481	-883	1176	
4218	0.8	10	1200	2017-03-26 02:39:00	571a-326089431	1156697603	-883	1157	
4219	0.8	10	1400	2017-03-26 02:39:00	571a-326089615	1156697730	-883	1181	
4220	0.8	10	1600	2017-03-26 02:39:00	571a-326089798	1156697858	-883	1158	
4221	0.8	10	1800	2017-03-26 02:39:00	571a-326089978	1156697989	-883	1192	
4222	0.8	10	2000	2017-03-26 02:39:02	571a-326090159	1156698127	-853	1184	
4223	0.8	10	2200	2017-03-26 02:39:02	571a-326090340	1156698265	-853	1198	
4224	0.8	10	2400	2017-03-26 02:39:02	571a-326090522	1156698405	-853	1207	
4225	0.8	10	2600	2017-03-26 02:39:02	571a-326090706	1156698546	-883	1205	
4226	0.8	10	2800	2017-03-26 02:39:02	571a-326090888	1156698683	-883	1197	
4227	0.8	10	3000	2017-03-26 02:39:02	571a-326091071	1156698819	-883	1197	▼

```
Loading SBP file E:\windsurfing\speedstuff\gpsdata\2017\March\26-march-liptons-  
watch.sbp ...  
Parsing SBP records...  
SBP file loaded  
Total SBP file size=2855168, points=89224, cks=311406436
```

**5.8** ブラウザ画面の the SBP record をクリックして、Google Map でそのポイントを見ることや、変換された GPX and KML files を見ることができる。



## Section 6. メンテナンスとサポートサービス

すべての製品は事前に検査されています。ここでは、故障から守る方法と、製品の扱い方を説明します。

1. 水中でボタン操作をしないで下さい。
2. 極端な気温の下で機器を操作しないでください。
3. PC またはラップトップへの充電および接続の機能に影響を与えるために、機器を使用した後は Pogo ピンが錆びないようにしてください。

- 1) 軽く水道水で洗ってください。
- 2) 乾いた布で水分拭き、綿棒などで Pogo ピンをきれいにしてください。
- 3) 乾燥させてください。



Pogo ピン

4. スプレークリーナーやアルコールシンナー、ガソリン、オーガニック溶剤、エアゾールスプレー、塗料などを使用して機器を手入れしないで下さい。
5. 機器を落とすなど、雑な扱いをしないで下さい。
6. 消耗品（パネル、ボタン、ストラップ、ループ、バックル、シールなど）が誤用や衝突、引っ掻きによって、損害が起きた場合には、通常機能にも影響が生じます。また、修理対応が必要な場合には、本製品の取扱店にお問い合わせ下さい。修理にはメーカー検査に従った修理代金が請求されます。一度、販売店へ機器をお戻しいただいた後、メーカーが状況を確認して、査定致します。
7. 防水性能に影響が生じますので、機器を分解しないで下さい。
8. 機器を長期間使用しなかった場合には、バッテリーの寿命を維持するために、定期的に充電してください。
9. 最新のファームウェアバージョンを、以下のサイトのダウンロードページからダウンロードして下さい。

[www.locosystem.com](http://www.locosystem.com)

## Section 7. 保証と返品について

### 保証填補

1. GW-60 は販売店にてご購入いただいた後、12 ヶ月の保証期間を有します。
2. 保証期間内で、通常使用の下で生じた部品やシステムの欠陥に対しては、製品や部品を保証します。
3. 事故や乱用、誤用、自然災害、無許可での分解や改造により生じた機器の不具合・故障は保証の対象外となります。
4. 返品は、ご購入いただいた正規販売店からのみ承ります。

### 保証対象外サービス

1. 保証対象外製品や故障した製品についても、有償の修理対応が可能です。機能が停止した機器であっても、修理が可能であれば、費用にて修理致します。
2. 修理費用には往復の輸送代、部品代、工賃が含まれます。

◆ ヘルプ

1. 製品のお問い合わせについて

正規販売店または下記までお問い合わせ下さい。

日本輸入代理店 株式会社マニューバーライン TEL 06-6609-0035 または 03-5245-3113

2. ウェブサイトサービス

LOCOSYS ウェブサイト [www.locosystech.com](http://www.locosystech.com) 英語のみ

ファームウェアのアップデート、トラブルシューティングなどの情報を閲覧できます。

**Life is a wave,  
go catch it!**

V1.2 2017 AUG.