【測位方式·影響一覧】

対象製品	測位方式	方式概要	影響
■弊社製品	基地局	GPS衛星を利用せず、基地局の位置	影響ありません。
GWA-X10		情報のみ利用する測位方式。	
■通信モジュール	MS-Assisted	モジュールが捕捉したGPS衛星の	影響ありません。
WM-M300	(デフォルト)	情報などをもとにGPSサーバが現在	
WM-M320		地を算出する測位方式。	
	MS-Based	事前にGPSサーバから取得したGPS	測位に失敗します。
		衛星軌道情報を元にGPS衛星を捕捉	
		し、モジュール自身で現在地を算出	
		する測位方式。	
	Standalone	GPS衛星から報知されているGPS衛	測位に失敗します。
		星軌道情報を用いてGPS衛星を捕捉	
		し、モジュール自身で現在地を算出	
		する測位方式。	
	Auto	GPS衛星情報の保持状況によっ	MS-Based が選択
		て、MS-BasedまたはMS-Assisted	された場合は、測位
		を選択して測位します。	に失敗します。
		なお、MS-Basedで測位に失敗した	なお、失敗した後は
		場合は、MS-Assistedで測位しま	MS-Assistedで測位
		ਰ 。	します。
■弊社製品	SET-Assisted	モジュールが捕捉したGPS衛星の情報	影響ありません。
GWT-UL10	(デフォルト)	などをもとにGPSサーバが現在地を算	
GWT-SL10		出する測位方式。	
GWT-VE01	SET-Based	事前にGPSサーバから取得したGPS衛	年月日情報が正しく表
GWT-VE02		星軌道情報を元にGPS衛星を捕捉し、	示されず、初回測位に
■通信モジュール		モジュール自身で現在地を算出する測	長時間を要します。
KYM11		位方式。	
KYM12	Standalone	GPS衛星から報知されているGPS衛星	年月日情報が正しく表
		軌道情報を用いてGPS衛星を捕捉し、	示されず、初回測位に
		モジュール自身で現在地を算出する測	長時間を要します。
		位方式。	
	Auto	SET-Basedで測位を開始し、SET-	SET-Basedで測位され
		Basedでの測位が失敗した場合は、自	た場合は、年月日情報
		動的にSET-Assistedに切り替えて測位	が正しく表示されず、
		します。	初回測位に長時間を要
	İ		1