

配膳ロボット 取扱説明書

SLB-303



■はじめに

危険を避けるために、本取扱説明書をよくお読みいただき、正しくご使用ください。また、本取扱説明書は大切に保管してください。本取扱説明書の全部または一部を、書面による許可なく、いかなる団体または個人で複製、改変することはできません。別段の合意がある場合を除き、複製、改変された取扱説明書について、当社はいかなる保証も行いません。また、内容は予告なく変更される場合があります。ご了承ください。

1. 設定の流れ

1.1 はじめて使う場合

はじめて本体を起動した場合、ガイダンスが表示されます。ガイダンスに沿って操作すると、初期設定が完了します。

ステップ①	開梱	付属品を確認してください。	→p.9
▼			
ステップ②	使用環境を整える	お使いになる場所や充電・出発点・配送先の位置などを整えます。	→p.8
▼			
ステップ③	本体の充電	ご使用前に必ず充電してください。	→p.12
▼			
ステップ④	Wi-Fi接続	Wi-Fi機器とWindowsパソコンを接続します。	→p.13
▼			
ステップ⑤	本体の電源ON	本体を起動します。	→p.13
▼			
ステップ⑥	ガイダンス開始	1) 言語選択	→p.13
		2) Wi-Fi機器と本体の接続	
		3) 地図の作成（エリアスキャン）	→p.14
		4) ポイント（場所）の設定	→p.15
		5) 機能説明	→p.18
▼			
ステップ⑦	配送する	配送ができます。	→p.39

1.2 地図の補正や加工をする場合

Windowsパソコンで地図の補正や加工ができます（WEB設定）。

ルートを設定する	「回収ルート」や「巡回ルート」を設定します。	→p.29
仮想壁を作る	ガラス壁などスキャンされにくい壁を描き込みます。	→p.33
特定のエリアを設定する	任意のエリアだけ運転の速度を変更することができます。	→p.35
地図を編集する	任意のエリアだけの定義づけができます。	→p.37
配送先の番号を名前に変える	配送先の番号を名称に変更することができます。	→p.30

1.3 地図を作り直す場合

初期設定後に新しく地図を作成する場合や、エリアスキャン完了後、約10分経過してもディスプレイに表示される地図と実際の地形が一致しないときは、地図を作り直して（再度エリアスキャン）ください。

① 地図の再構築	エリアスキャンモードに切り替えます。	→p.50
② 地図の作成（エリアスキャン）	地図の作成（エリアスキャン）。	→p.14
③ ポイント（場所）の設定	ポイント（場所）を設定します。	→p.15

2. 目次



1.	設定の流れ.....	2
1.1	はじめて使う場合.....	2
1.2	地図の補正や加工をする場合.....	2
1.3	地図を作り直す場合.....	2
2.	目次.....	3
3.	安全上のご注意.....	5
	使用上のご注意.....	7
4.	ご使用になる前に.....	8
4.1	環境を整える.....	8
	スムーズな配送ができるよう使用する環境を事前に整えておきましょう.....	8
	使用できない場所.....	8
5.	付属品の確認.....	9
6.	各部の名称.....	10
6.1	本体.....	10
6.2	充電スタンド.....	11
7.	はじめて使う（初期設定）.....	12
7.1	設定場所の決定.....	12
	本体の充電.....	12
7.2	Wi-Fi接続.....	13
	Windowsパソコン.....	13
7.3	ガイダンスに沿って設定する.....	13
	基本設定（言語の選択→Wi-Fi接続）.....	13
	地図の作成（エリアスキャン）.....	14
	ポイント（場所）の設定.....	15
	機能説明.....	18
7.4	本体の電源を切る<電源OFF>.....	18
7.5	付属のQRコードを使って地図を作成する.....	18
	QRコードシートの準備.....	19
7.6	WindowsパソコンでWEB設定を表示する.....	20
7.7	WEB設定画面の見かた.....	21
8.	地図の補正と加工.....	22
8.1	Windowsパソコンから本体を操作する<ナビゲーションモード>.....	22
	<ナビゲーションモード>画面について.....	22
8.2	地図の精度を確認する<描画モード>.....	24
	<描画モード>画面について.....	24
8.3	地図を補正する<校正位置>.....	26
	<校正位置>画面について.....	26
8.4	ルートを作成する<校正位置>.....	29
	WEB設定で設定したルートを本体に表示する.....	30
8.5	配送先の番号を名称に変更する<校正位置>.....	30
	WEB設定で変更した名称を本体に表示する.....	32
8.6	仮想壁をWindowsパソコンで作る<仮想壁を編集>.....	33
	<仮想壁を編集>画面について.....	33
8.7	特定のエリアだけ運転の速度を変更する<特殊エリアを編集>.....	35
	<特殊エリアを編集>画面について.....	35
8.8	地図を編集する<地図を編集>.....	37
	<地図を編集>画面について.....	37
9.	配送する.....	39

9.1	任意で選んだ配送先順に配送する<標準モード>	39
9.2	あらかじめ設定したルートで配送する<巡回モード>	40
9.3	片づけものを回収する<回収モード>	41
9.4	誕生日に音楽でお祝いする<バースデーモード>	42
9.5	本体を出発点に移動する	43
9.6	本体を充電する	43
9.7	運転中に本体を停止する	44
10.	設定を変更する	45
10.1	本体の設定を変更する	45
	音量・画面の明るさ・位置の再設定など<基本設定>	45
	言語を切り替える<現在の言語>	46
	Wi-Fiを切り替える<ネットワーク設定>	47
	モードごとに設定を変える<配送モード>	48
	本体のバージョンを確認する	50
	地図を作り直す	50
	本体を初期の設定に戻す	51
10.2	過去に作成した地図データを取り込む<地図管理>	53
10.3	アプリをアップデートする<アップグレード>	54
10.4	音楽ファイルのアップロード<デバック>	55
	WEB設定でアップロードした音楽ファイルを本体で確認する	57
11.	日常のお手入れ	59
	外観のお手入れ	59
	充電コネクタ・センサー部・出力端子のお手入れ	59
	シートのお手入れ	59
12.	著作権と商標	60
13.	仕様	61
14.	不具合発生時等のお問い合わせについて	62



3. 安全上のご注意














人への危害や財産の損害を防止するため必ずお守りください。

■表示と意味は次のようになっています。




	警告	誤った取り扱いをすると、人が死亡、重傷を負う可能性、または火災の可能性が想定される内容を示しています。
	注意	誤った取り扱いをすると、人が軽傷を負う可能性や物的損害の発生が想定される内容を示しています。

■絵表示については次のような意味があります。




	禁止	してはいけない内容です。
	実行	実行しなければならない内容です。

 警告	
■本体・充電スタンド・電源コード	
 分解・改造しない。 火災、感電の原因になります。	 電源プラグの部分のほこりは定期的にとる。 ほこりがたまると火災の原因になります（トラッキング現象）。
 落下、衝撃、水ぬれを避ける。 発熱・発火・感電の原因になります。	 電源プラグは根元まで差し込む。 差し込みが不完全な場合は、火災、感電の原因になります。
 液体（水、ジュース、薬品など）を入れない。 火災、感電の原因になります。	 充電には専用の充電台・電源コード（付属品）を使用する。 発熱・発火・感電の原因になります。
 水につける、水をかけたりしない。 火災、感電の原因になります。	 付属品は本製品以外で使用しない。 発熱・発火・破裂などの原因になります。
 煙・異臭・異音がする場合や落下・破損したときはすぐに本体の電源スイッチをOFFにする。 火災や感電の原因になります。	 本体の充電コネクタ・充電スタンドの出力端子に触らない。 感電・故障の原因になります。
 ぬれた手で電源プラグを触らない。 ぬれた手で抜き差しすると感電の原因になります。	 長期間使用しない場合は、約15日ごとに充電する。 充電スタンドの消耗を防ぎます。









**警告****■ 無線対応機器**

- | | |
|---|---|
|  <p>自動ドア、火災報知器などの自動制御機器の近くで使用しない。
本体からの電波が自動制御機器に影響を及ぼすことがあり、誤動作による事故の原因になります。</p> |  <p>心臓ペースメーカーを装着している方は本体を装着部から15cm以上離す。
本体からの電波がペースメーカーの作動に影響を与えるおそれがあります。</p> |
|  <p>医療用電気機器のある場所で使用しない。
本体からの電波が医療用電気機器に影響を及ぼすことがあり、誤動作による事故の原因になります。</p> | |

**注意****■ 本体・充電スタンド**

- | | |
|---|--|
|  <p>本体のタッチパネルを強く押すなどの衝撃を与えない。
破損するとけがの原因になります。</p> |  <p>充電スタンドの上に物を載せたり、落下しやすいところに置いたりしない。
発熱・発火・感電・けがの原因になります。</p> |
|  <p>本体や充電スタンドに強い衝撃を与えない。
けがや製品の破損の原因になります。</p> | |

■ 使用環境（次の場所で使用すると故障の原因になります。）

- | |
|--|
|  <p>直射日光の当たる場所（長時間の放置）</p> |
|  <p>温度変化が大きい場所（寒い屋外から暖かい室内への移動など）</p> |
|  <p>ストーブなどの暖房器具や火のそば、炎天下など高温の場所</p> |
|  <p>ほこり、ぬれ、雨、汚れ、磁気環境の近く</p> |
|  <p>屋外、毛足が長いじゅうたん、やわらかい床、溝のある床</p> |
|  <p>エスカレーター、階段など約2cm以上の段差（使用状況によっては、約2cm以下の段差でも乗り越えられない場合があります）</p> |
|  <p>障害物の高さが25cm以下の場所（センサーの認識位置25cm以下のものは置かない）</p> |
|  <p>斜面（制御不能になるおそれがあり、けがや破損の原因になります）</p> |


注意
■使用環境（磁場、静電気、電波障害が発生する場所で使用しないでください。）

次の機器の付近などで使用すると、通信が途切れたり、速度が遅くなることがあります。



電子レンジ／他の無線機器／その他2.4 GHz帯の電波を使用する機器（デジタルコードレス電話機、ワイヤレスオーディオ機器、ゲーム機、パソコン周辺機器など）／電波が反射しやすい金属物など

■使用環境（条件・推奨）


使用周囲温：本体は5°Cから40°C、充電スタンドは0°Cから50°C



斜面のない平滑な床



ガラス扉やガラス壁には、地面から22cmから25cmの高さに「安全識別表示」を貼る（センサーがガラス面を認識します）



本体が移動する幅は80cmより広い空間



充電スタンドは壁に沿って設置し、前方2m以内・左右1.5m以内に障害物がない

使用上のご注意

- 本体を運ぶときは、運転を停止してから両手でしっかり持って移動してください。
- 電源コードは、本体が引っ掛からないように壁に沿わせてください。
- 本体の各センサーや充電スタンドにテープやシールを貼ったり、布をかぶせたりしてふさがないようにしてください（故障や動作不良の原因になります）。

4. ご使用になる前に

4.1 環境を整える

本製品のご使用にはWi-Fi機器（無線LAN）が必要です。本体をインターネットに接続するために使用します。下表は推奨するWi-Fi規格です。

また、本体をインターネットに接続したあと地図の設定などを行うため、Windowsパソコンを用意してください。

無線LAN規格	通信速度（最大）	周波数帯
(Wi-Fi 4) IEEE802.11n	300Mbps	2.4G帯/5GHz帯
IEEE802.11g	54Mbps	2.4GHz帯
IEEE802.11b	11Mbps	2.4GHz帯

スムーズな配送ができるよう使用する環境を事前に整えておきましょう

- 本体が通過できる最低幅は80cmです。通路は80cm以上の空間を確保してください。
- 床に置いたガラスや陶器などの壊れやすいものは片づけておく。
- 電気器具のコードなどの細長いものは運転通路に出っぱなしにしない。

使用できない場所

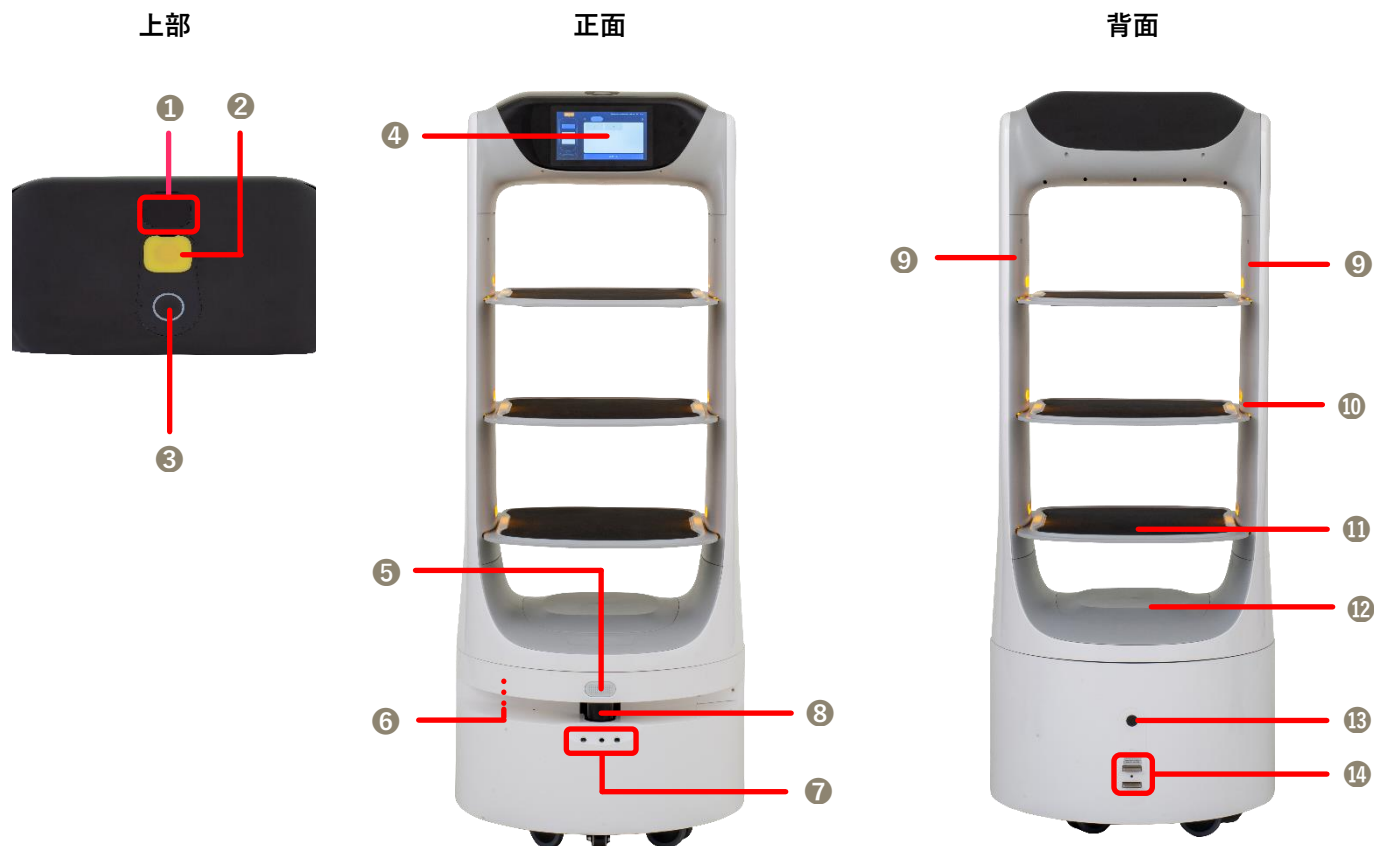
- 屋外
- 80cmより狭い空間
- エスカレーター、階段など約2cm以上の段差がある場所
- 6度以上の斜面（スロープ）

5. 付属品の確認

充電スタンド (1台)	電源コード (1本)	開け具 (1個)
		 <p data-bbox="1034 734 1473 804">メンテナンス時に、メンテナンス用の蓋 (→p.10) を開けるときに使用します。</p>
QRコードシート (5枚)	ステッカー (1枚)	取扱説明書 (1冊)
 <p data-bbox="105 1272 552 1341">QRコードシートを使って地図を作成する場合 (→p.18) に使用します。</p>	 <p data-bbox="579 1272 991 1341">充電スタンドの位置を明示するために貼ってください。</p>	 <p data-bbox="1150 1272 1358 1301">本取扱説明書です。</p>

6. 各部の名称

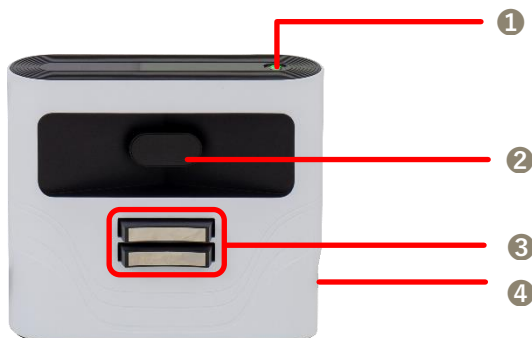
6.1 本体



番号	名称	説明
①	位置センサー	QRコードシートを読み取るセンサーです。(→p.18)
②	緊急停止ボタン	カバーを持ち上げると、内部に緊急停止ボタンがあります(押す:停止/右回転:停止を解除)。緊急時の停止(→p.44)や地図を作成する場合(→p.14)に使用します。
③	ホームボタン	① タッチするとホームポジションに戻ります。 ② 充電中にタッチすると、本体が前進(約20cm)します。
④	7インチディスプレイ	本体の操作・設定を行います。
⑤	超音波センサー	超音波を使用して距離を測定します。
⑥	電源ボタン	本体の電源ON/OFFを行います。
⑦	3Dカメラ(距離測定)	奥行を測定します。
⑧	ライダー(光による検知と測距)	視野角:270° / 走査範囲:レーザー高さの水平面/走査距離:約20m。
⑨	スピーカー(2箇所)	音声案内・音楽が流れます。
⑩	LEDライト	配送ポイントに到着すると、該当するトレイの段が点灯します。全3段、計6箇所。
⑪	着脱式トレイ	料理などの配送物を載せるトレイです。全3段。1トレイあたり10kgまで載せることができます。また、トレイ上のシートは取り外しが可能です。
⑫	メンテナンス用蓋	メンテナンス時以外は開けないでください。蓋を開けるための開け具(→p.9)が必要です。

⑬	赤外線センサー	本体と充電スタンドを接続する際の位置調整を行います。
⑭	充電コネクタ	充電スタンドの出力端子に接触して、本体を充電します。 ⚠ 充電コネクタに触らない。感電・故障の原因になります。

6.2 充電スタンド



番号	名称	説明
①	LEDランプ	緑色点灯：充電準備完了、赤色点灯：本体充電時。
②	センサー	本体と充電スタンドを接続する際の位置調整を行います。
③	出力端子	本体の充電コネクタの接続先です。本体の充電コネクタと出力端子が接触すると、充電を開始します。 ⚠ 出力端子に触らない。感電・故障の原因になります。
④	コネクタ	電源コードの差し込み口です。

7. はじめて使う（初期設定）

7.1 設定場所の決定

充電スタンド・出発点・回収ポイント・配送先の場所をあらかじめ決めます。

■充電スタンド（1箇所）

- 壁面を背に配置してください。
- 充電スタンドの左右1.5m以内は障害物がない状態にしてください。
- 電源コードは壁に沿わせてください。

■出発点（1箇所）

- 料理などの配送物を運び始める場所を決めます。

■回収ポイント（1箇所）

- 下膳を回収する場所を決めます。

■配送先（設定数に制限はありません）

- 本体が通る通路は80cm以上の空間を確保してください。

本体の充電

ご購入時には十分に充電されていません。ご使用前に必ず充電してください（充電時間は約5時間（7A）、約8時間（4A）です）。

1. [緊急停止ボタン] を押します。

- 本体が手動で動くようになります。



2. 充電スタンドに本体を接続します。

- 「充電を開始します」というアナウンスが流れたあと、充電を開始します。



◆ 補足

- 充電スタンドのLEDランプが緑色点灯の場合は充電ができる状態です。充電スタンドと本体が正しく接続されると、充電スタンドのLEDランプが緑色点灯から赤色点灯に変わります。

3. 充電が完了したら [緊急停止ボタン] を右に回し、緊急停止状態を解除します。

- 充電量（%）は、本体をWi-Fiに接続（→p.13）>WindowsパソコンでWEB設定の表示（→p.20）の順で表示させ、メニューのバッテリー（→P.21）で確認できます。

7.2 Wi-Fi接続

Windowsパソコン

1. 使用するWi-Fi機器を選択し、「Wi-Fiパスワード」を入力します。
2. 接続が完了したことを確認してください。

◆ 補足

- 使用するWi-Fi機器の「名称」と「パスワード」を控えておきましょう。
- 本体のWi-Fi接続時にも同じパスワードを入力します（→p.13）。

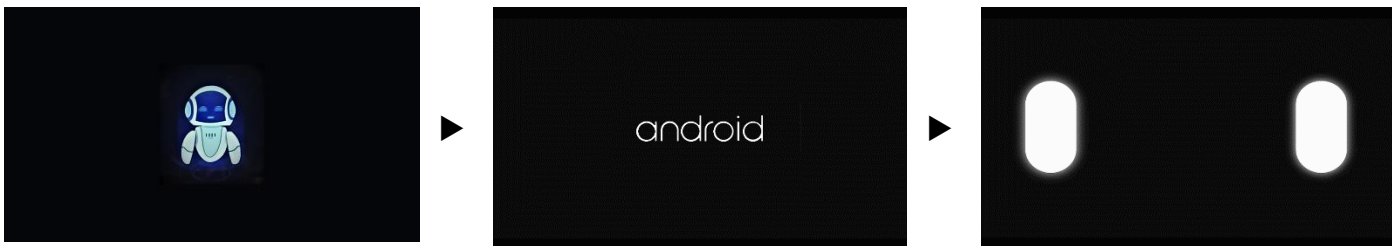
7.3 ガイダンスに沿って設定する

はじめて本体を起動すると、ガイダンスが表示されます。

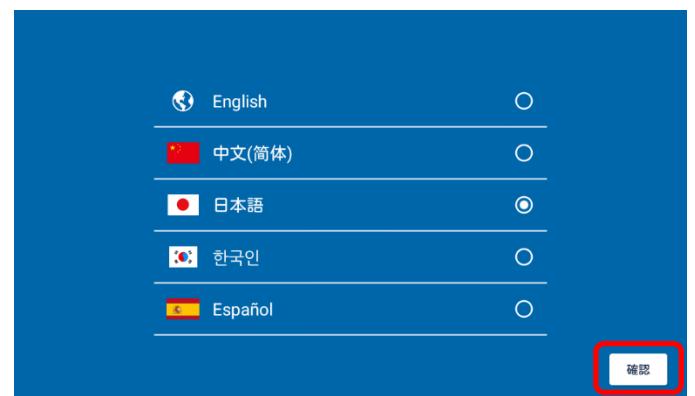
言語の選択→Wi-Fi接続→地図の作成（エリアスキャン）→機能説明の順で設定を行います。

基本設定（言語の選択→Wi-Fi接続）

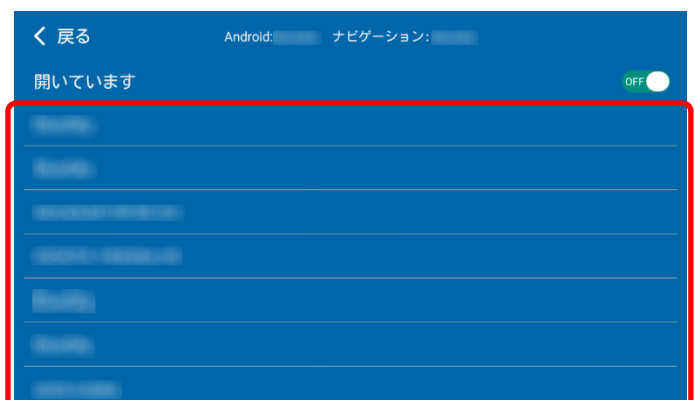
1. 電源ボタンを約1秒以上長押しします。
 - 起動音が鳴り、本体のすべてのLEDライトが点灯します。
 - オープニング画面→android画面→待機画面の順で表示されたあと、言語選択画面が表示されます。



2. 使用する言語を選択し、[確認] をタップします。



3. 使用するWi-Fi機器を選択します。



< Wi-Fi機器を選択 >

4. 「Wi-Fiパスワード」を入力し、[確認] をタップします。

- 接続中画面が表示されたあと、「ネットワーク接続に成功しました。」が表示され、接続が完了します。



< 「Wi-Fiパスワード」を入力 >

地図の作成（エリアスキャン）

本体を手動で動かして、地図を作成（エリアスキャン）します。

付属のQRコードシートを補助として使い、地図を作成（エリアスキャン）することもできます（→p.18）。

1. [確認] をタップします。

- [キャンセル]：機能説明モードが表示されます。

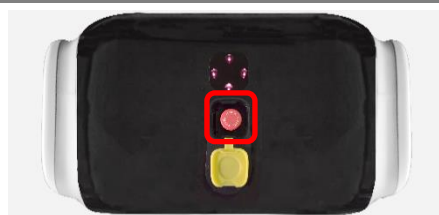


◆ 補足

- 「ヒント ロードタイムアウトです。アンドロイドとナビゲーションホストが同じネットワークに接続されていることを確認してください」画面が表示されたら [確認] をタップし、Windowsパソコンが本体と同じWi-Fi機器に接続されているかを確認してください。

2. [緊急停止ボタン] を押します。

- 本体が手動で動くようになります。



3. 本体の背面を押してゆっくりと歩き、エリアをスキャンします。

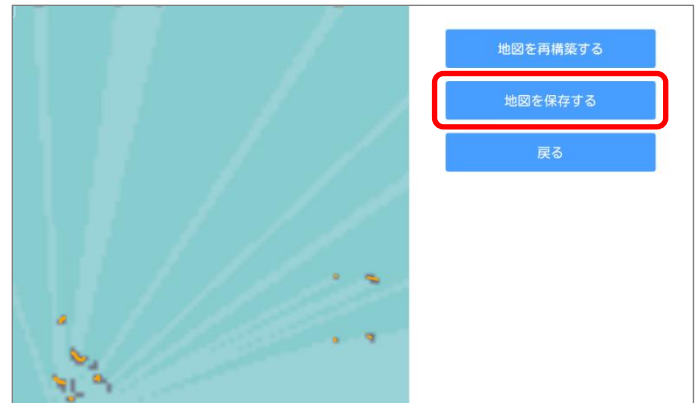
- 壁や交差点などは本体を回転させます。
- 広いエリアはU字に動かします。
- ディスプレイに表示される地図と実際の地形が一致していることを確認してください。

▲ 注意

- エリアスキャン完了後、約10分経過してもディスプレイに表示される地図と実際の地形が一致しない場合は、[地図を再構築する] をタップし、再度エリアスキャンをしてください。

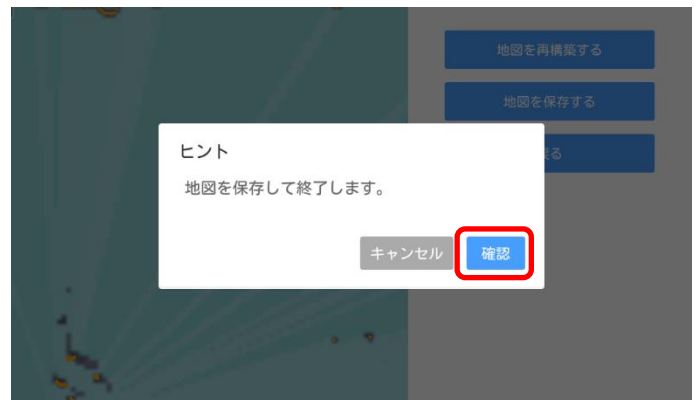
4. エリアスキャンが完了したら本体を停止させ、約2分間待ちます。

5. [マップを保存] をタップします。



6. [確認] をタップします。

- スキャンした地図が保存され、ポイント設定画面が表示されます。



ポイント（場所）の設定

充電スタンドや出発点、配達先などのポイント（場所）を設定します。

どのポイントからでも設定は可能です。本体を手動で動かし、各ポイントまで移動してください。

充電スタンド→出発点→配達先→回収ポイントの順で説明しています。

1. 充電スタンドの出力端子と本体コネクタが接触した状態で、[充電スタンドの設定] をタップします。

- 充電スタンドは1箇所だけ設定できます。



<ポイント設定画面>

◆ 補足

- 充電スタンドのLEDランプが緑色点灯の場合は充電ができる状態です。充電スタンドの出力端子と本体コネクタが接触すると、充電スタンドのLEDランプが赤色点灯に変わります。

2. [確認] をタップします。

- 設定が完了し、「目標ポイントの設定に成功しました」と表示されたあと、ポイント設定画面に戻ります。



3. 出発点に本体を移動した状態で、[ホームポジションの設定] をタップします。

- 出発点は1箇所だけ設定できます。



4. [確認] をタップします。

- 設定が完了し、「目標ポイントの設定に成功しました」と表示されたあと、ポイント設定画面に戻ります。



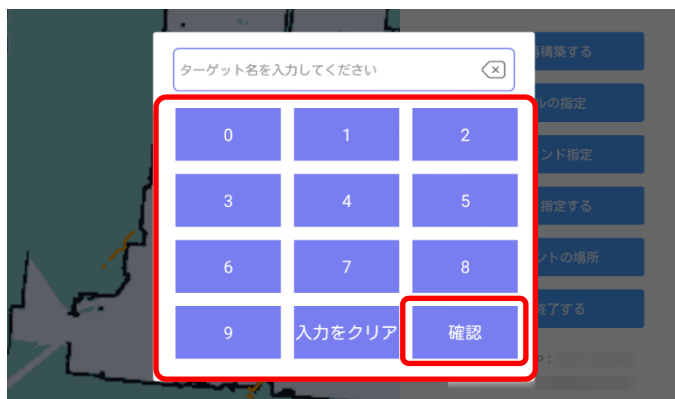
5. 配送先の位置に本体を移動した状態で、[配送先の設定] をタップします。

- 配送先の設定数に制限はありません。



6. 配送先の番号を入力したあと、[確認] をタップします。

- 設定が完了し、「目標ポイントの設定に成功しました」と表示されたあと、ポイント設定画面に戻ります。
- 配送先が複数ある場合は手順5・6を繰り返して設定します。



▲ 注意

- 複数の配送先を設定する場合は、番号が重複しないよう注意してください。

◆ 補足

- 番号を名称に変更したい場合は「
- 配送先の番号を名称に変更する<校正位置>」(→p.30)を参照してください。

7. 回収ポイントに本体を移動した状態で、[回収地点]をタップします。

- 回収ポイントは1箇所だけ設定できます。



8. [確認]をタップします。

- 設定が完了し、「目標ポイントの設定に成功しました」と表示されたあと、ポイント設定画面に戻ります。



9. すべてのポイントの設定が完了したら、[設定を終了]をタップします。



10. [確認]をタップします。

- 機能説明への誘導画面が表示されます。



機能説明

1. [次のステップ] をタップするごとに、配送モードや各種設定の説明画面が表示されます。



2. [確認] をタップします。

- ガイダンスが終了し、初期設定が完了します。



3. [緊急停止ボタン] を右に回し、緊急停止状態を解除します。

- 自動配送ができる状態になります。



7.4 本体の電源を切る < 電源OFF >

1. 電源ボタンを約3秒以上長押しします。

- 終了音が鳴り、「電源を切る シャットダウン中…」が表示されたあと、電源が切れます。

7.5 付属のQRコードを使って地図を作成する

本体を手動で動かしてエリアをスキャンする際の補助として、天井に貼った付属品のQRコードシートを、本体の「位置センサー」(→p.10)に認識させる方法があります。

▲ 注意 (QRコードシートを貼る場所について)

- 天井は床と平行で、光を反射しない。
- 天井は平滑でおうとつがない。
- 本体の「位置センサー」から天井までの距離が1mから5mの範囲内。
- QRコードシートは通路の中央や交差する通路に貼る。
- QRコードシート間の距離は5mから10mの範囲内。

QRコードシートの準備

1. 白い平滑な紙にQRコードシートを貼ります。
2. フィルムをはがします。

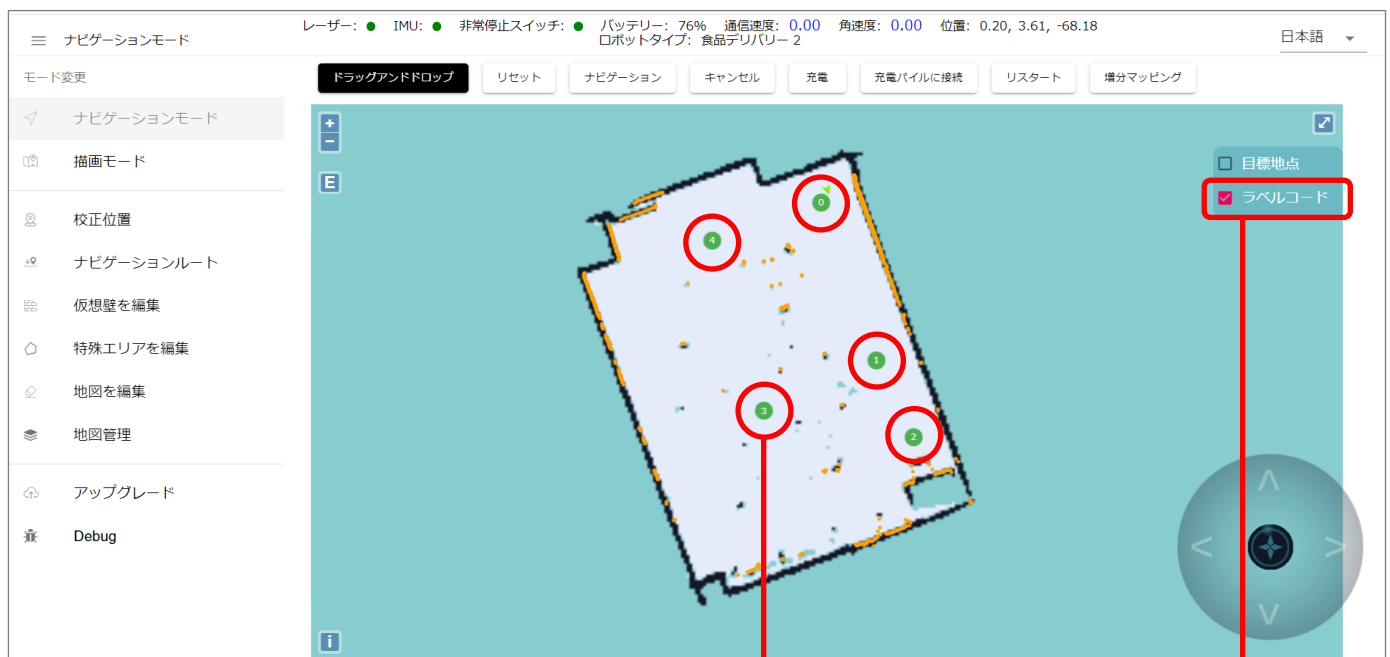


<フィルムをはがした状態>

3. 天井に貼ります。

以降の手順は「
地図の作成（エリアスキャン）」（→p.14）と同じです。

QRコードシートを使って地図を作成した場合は、WEB設定>ナビゲーションモード>ラベルコードのチェックボックスをチェックすると、QRコードシートの場所が表示されます（→p.22）。



QRコード位置（5箇所）

ラベルコードの
チェックボックス

7.6 WindowsパソコンでWEB設定を表示する

ガイダンスに沿って初期設定が完了したら、WindowsパソコンでWEB設定機能が使えるよう設定します。
 本体の電源がONの状態、本体とWindowsパソコンが同じWi-Fi機器に接続していることを確認してください。

1. メイン画面を右から左にスライドします。

- 機能・メニューが表示されます。



2. 右下に表示された「ナビゲーションIP」番号を控えます。



ナビゲーションIP

3. Windowsパソコンをインターネットに接続し、ブラウザのアドレスバーに「ナビゲーションIP」番号を入力します。

- WEB設定画面が表示されます。
- WEB設定ではWindowsパソコンからの本体操作やエリアスキャンした地図の加工などの設定ができます (→p.21)。



ナビゲーションIP

◆ 補足

- 推奨ブラウザ：Google Chrome、Microsoft Edge、Firefox

7.7 WEB設定画面の見かた



メニューバー

メニュー	説明
レーザー	緑色：正常、赤色：異常
IMU	緑色：正常、赤色：異常
緊急停止ボタン	緑色：解除（停止解除）、赤色：作動中（停止）
バッテリー	充電量（%）を表示します。運転中、充電量が20%になると本体が自動で充電スタンドに移動して、充電を開始します。
通信速度	直線速度を表示します。
角速度	回転速度を表示します。
位置	現在地（座標）

WEB設定項目

設定項目	説明
ナビゲーションモード	ロボットの位置の補正や指示を行います（→p.22）。
描画モード	本体センサーの測定範囲が確認できます（→p.24）。
校正位置	地図の補正（→P.26）やルートの設定（→p.29）、配送先の名称設定（→p.30）などができます。
ナビゲーションルート	本バージョンは非対応です。ご了承ください。
仮想壁を編集	レーザーが認識しにくいエリアに仮想の壁を描き込みます（→p.33）。
特殊エリアを編集	特定の場所だけ運転速度を変えて配送したい場合など、特定の場所を「特殊エリア」として設定できます（→p.35）。
地図を編集	エリアを選択して、地図の精度を高めます（→p.37）。
地図管理	過去に作成した地図のインポート/エクスポートができます（→p.53）。

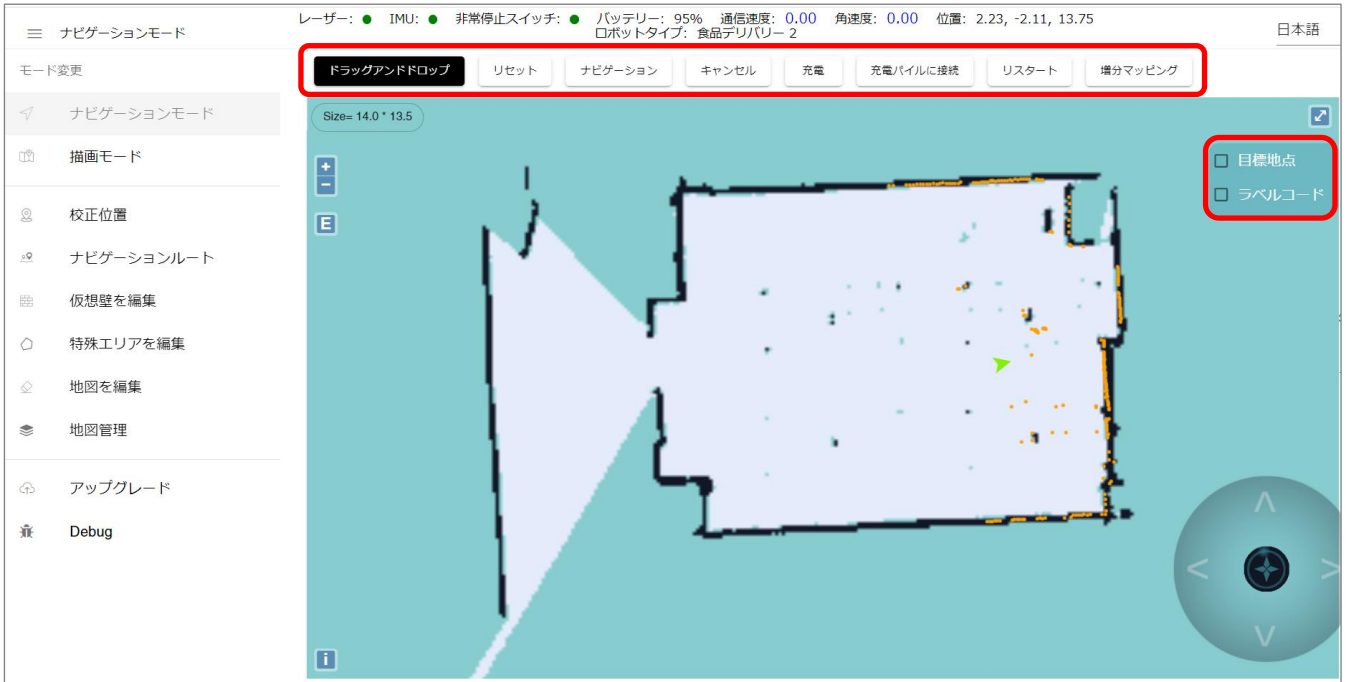
アップグレード	アプリのバージョンアップ時に使います (→p.54)。
Debug	本体の電源ON/OFFや運転速度の変更、音楽ファイルのアップロード (→p.55) などができます。


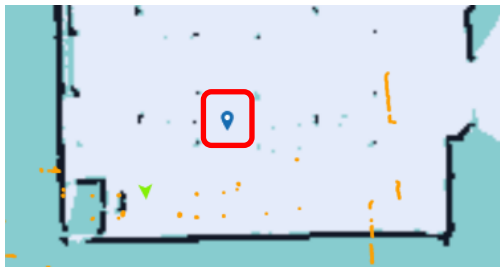
8. 地図の補正と加工


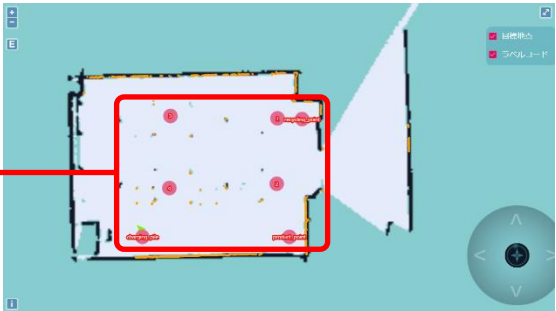
8.1 Windowsパソコンから本体を操作する <ナビゲーションモード>

<ナビゲーションモード>画面について

設定メニュー

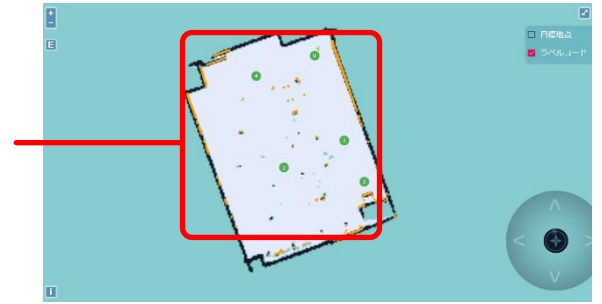


設定メニュー	説明
ドラッグアンドドロップ	Alt+Shiftを押しながらドラッグして地図を回転します。
リセット	<p>地図と本体の位置にズレがある場合に使用します。</p> <ol style="list-style-type: none"> 本来ある場所をドラッグし、本体位置▲でドロップします。 <ul style="list-style-type: none"> マークが表示され、本体位置▲が本来ある場所まで移動することで、地図の補正を行います。 <div style="display: flex; align-items: center; justify-content: center;">  ▶  </div>
ナビゲーション	<p>Windowsパソコンで本体を動かすことができます。</p> <ol style="list-style-type: none"> 移動させたい場所をドラッグし、本体位置▲でドロップします。

	<ul style="list-style-type: none"> ● マークが表示され、本体位置▲が移動させたい位置まで動きます。 ● Windowsパソコンで本体を動かすには、キーを使います。 ● [↑] : 前進、[↓] : 後進、[→] : 右回り、[←] : 左回り ● ナビゲーションツールを使い本体を動かすこともできます。 <div style="text-align: right;">  <p><ナビゲーションツール></p> </div>
キャンセル	操作を中止します。
充電	自動で充電スタンドに移動し、充電を開始します。
充電パイルに接続	本体が充電スタンドの1m以内にいる場合に使います。 自動で充電スタンドに移動し、充電を開始します。
リスタート	最後に設定した未完了のナビゲーションを再開します。
増分マッピング	<p>地図の調整で使います。</p> <p>■ WEB設定</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. [増分マッピング] をクリックします。 2. [決定] をクリックします。 <ul style="list-style-type: none"> ● モード切り替えの画面が表示されたあと、「描画モード画面」に切り替わります。 <p>■ 本体操作</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. [緊急停止ボタン] を押します。 2. [マップを再作成する] をタップします。 3. 本体の背面を押してゆっくりと歩き、エリアをスキャンします。 4. エリアスキャンが完了したら本体を動かさず、約2分間待ちます。 5. [マップを保存] をタップします。 6. [確認] をタップします。 7. 充電スタンドや出発点、配送先などのポイントを設定します (→p.15)。
目標地点 チェックボックス	<p>充電スタンドや出発点、配送先などの各ポイントが表示されます。</p> <div style="text-align: right;">  </div>

ラベルコード
チェックボックス

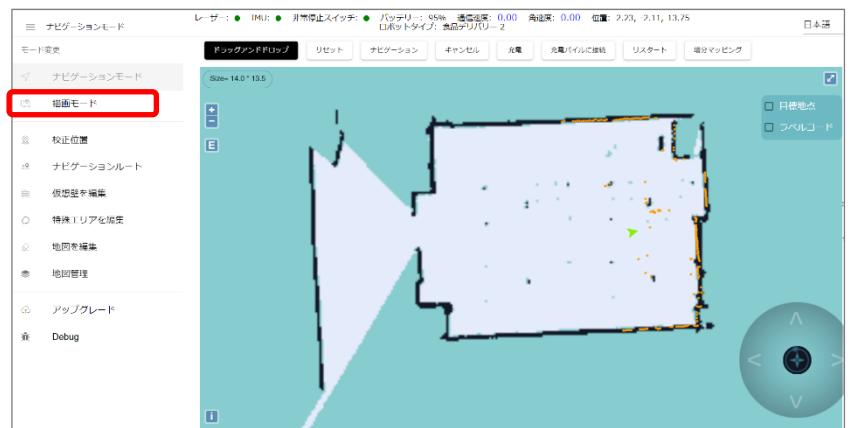
QRコードを使って地図を作成（エリアスキャン）
した場合に、QRコードの位置が表示されます。



8.2 地図の精度を確認する<描画モード>

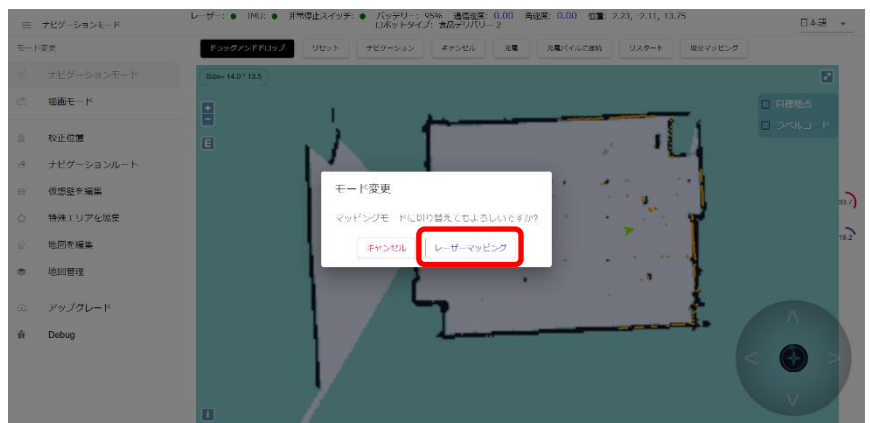
<描画モード>画面について

1. 「描画モード」をクリックしま
す。



2. 「レーザーマッピング」をクリッ
クします。

- モード切り替えの画面が表示されたあと
「描画モード画面」に切り替わります。



- 「描画モード」を解除するには、[ナビ
ゲーションモード] > [決定] の順にク
リックしてください。



<描画モード画面>

設定メニュー

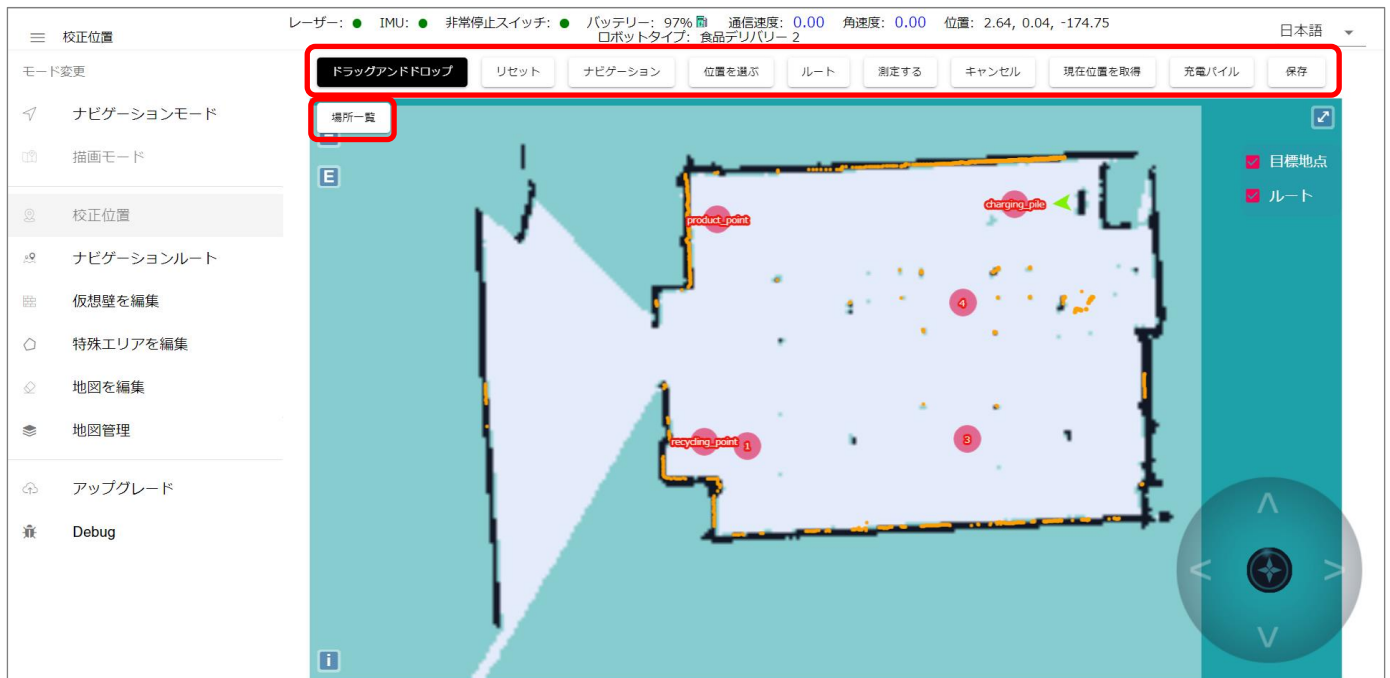


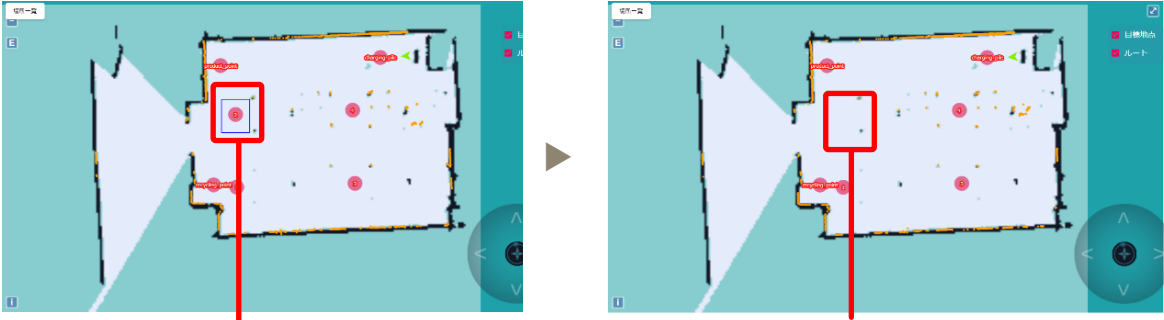
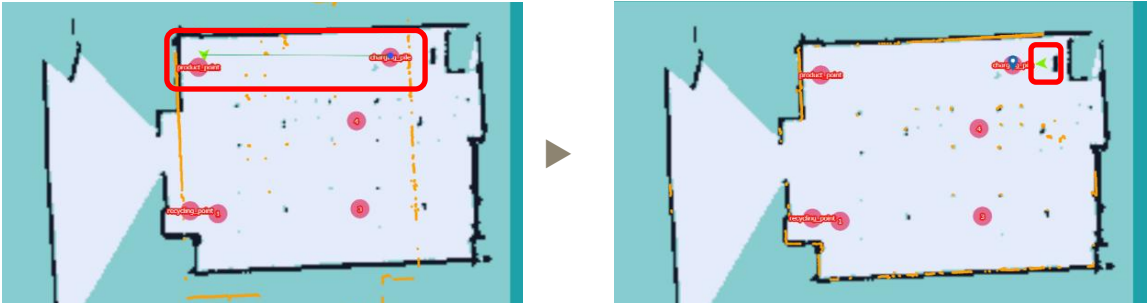
設定メニュー	説明
ドラッグアンドドロップ	ドラッグアンドドロップ⇄ナビゲーションの切り替え。
キャンセル	操作を中止します。
FINISH	地図を保存します。
中止する	[決定] をクリックすると、描画モードを中止します（変更は保存されません）。
まっすぐ進んでください	本体が約10cm前に進みます。
止まる	本体が約10cm後退します。

8.3 地図を補正する <校正位置>

<校正位置> 画面について

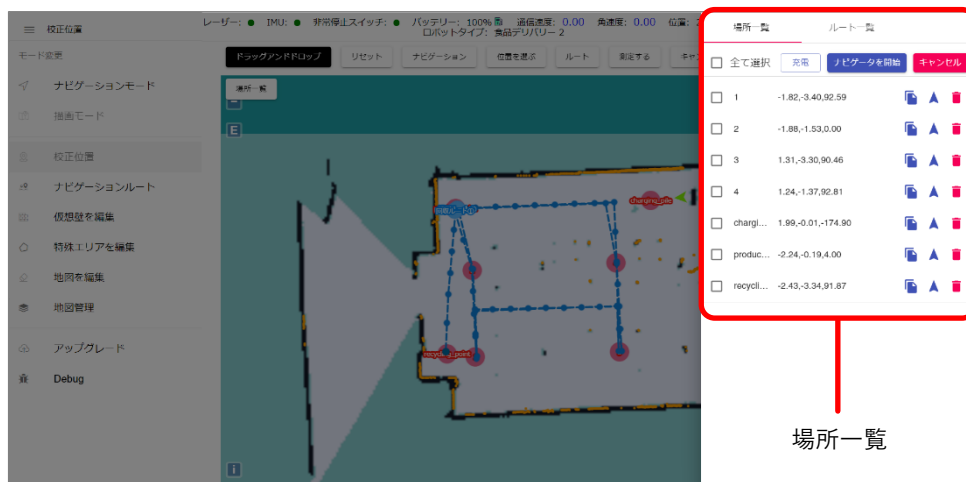
設定メニュー



設定メニュー	説明
ドラッグアンドドロップ	<p>1. Ctrlキーを押しながら、左クリックで目標地点を選択します。</p> <ul style="list-style-type: none"> ● 選択した目標地点が削除されます。 
リセット	<p>1. 本来ある場所をドラッグし、本体位置▲でドロップします。</p> <ul style="list-style-type: none"> ● マークが表示され、本体位置▲が本来ある場所まで移動することで、地図の補正を行います。 

ナビゲーション	<p>Windowsパソコンで本体を動かすことができます。</p> <ol style="list-style-type: none"> 移動させたい場所をドラッグし、本体位置▲でドロップします。 <ul style="list-style-type: none"> マークが表示され、本体位置▲が移動させたい位置まで動きます。 Windowsパソコンで本体を動かすには、キーを使います。 [↑] : 前進、[↓] : 後進、[→] : 右回り、[←] : 左回り
位置を選ぶ	<p>地図上の任意の位置を設定し、名称を付けます。</p> <ol style="list-style-type: none"> マウスの左ボタンを押したまま、ドラッグします。 名称を入力し、[決定] をクリックします。 <ul style="list-style-type: none"> 任意の位置に名称が表示されます。
ルート	<p>「ルートを作成する<校正位置>」(→p.29) を参照してください。</p>
測定する	<p>2点間の距離が測定できます。</p> <ol style="list-style-type: none"> クリックで開始、ダブルクリックで完了します。
キャンセル	<p>操作を中止します。</p>
現在位置を取得	<p>本体の現在地(座標)を取得します。 本体で設定したポイント名称や配送先の番号を名称に変更するときなどに使用します(→p.30)。</p>
充電バイル	<p>本体が充電スタンドに正しく接続されている場合に、位置補正(キャリブレーション)を行います。</p>
保存	<p>地図データを保存します。</p>
場所一覧	<p>設定した場所(ポイント)が一覧で確認できます。 ポイント位置(点座標)のコピー、ポイント位置への本体の移動、ポイント位置の削除ができます。</p> <ol style="list-style-type: none"> [場所一覧] をクリックします。

- 場所一覧が表示されます。



場所一覧

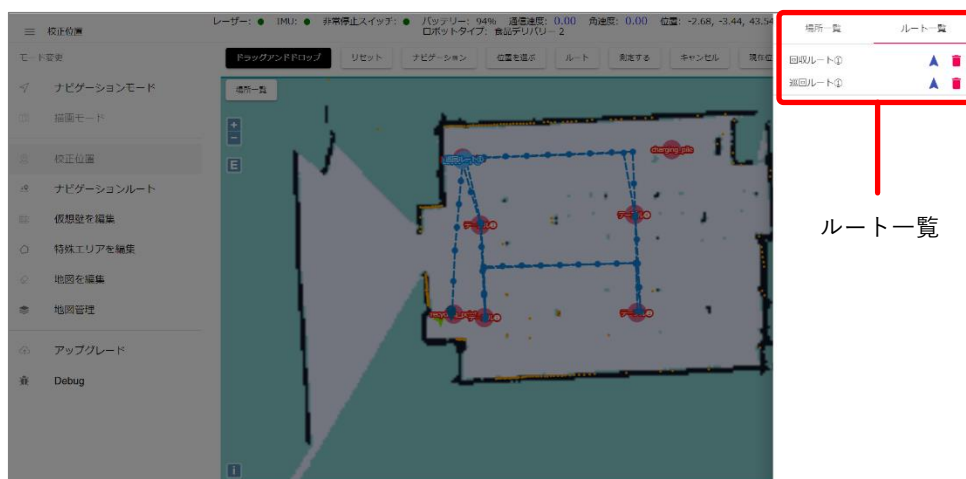
ルート一覧

設定したルートが一覧で確認できます。

選択したルートでの本体の運転、ルートの削除ができます。

1. [ルート一覧] をクリックします。

- ルート一覧が表示されます。



ルート一覧

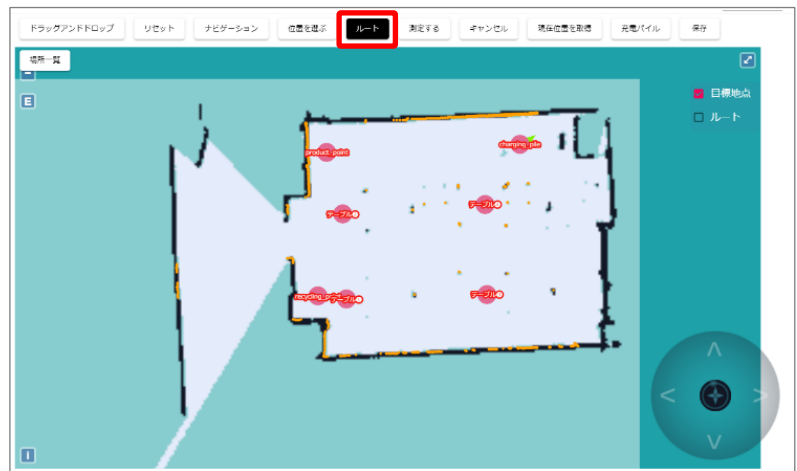
◆ 補足

- (座標) : 設定したポイント位置 (点座標) がコピーできます。
- (移動) : 設定したポイントまたはルートどおりに本体を移動 (運転) します。
- (ゴミ箱) : 選択したポイントまたはルートを削除します。

8.4 ルートを作成する＜校正位置＞

巡回ルートと回収ルートのルートを作成します。ルート数の制限はありません。

1. [ルート] をクリックします。



2. クリックして開始点を決めます。

3. ポイント位置をクリックしてルートを決めます。

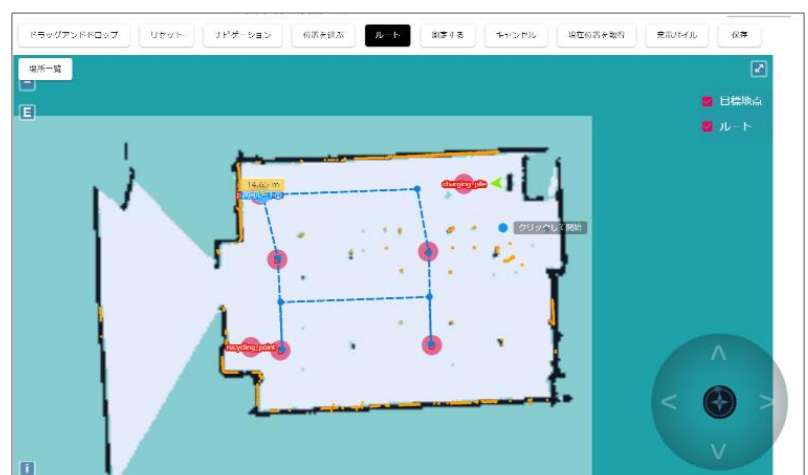
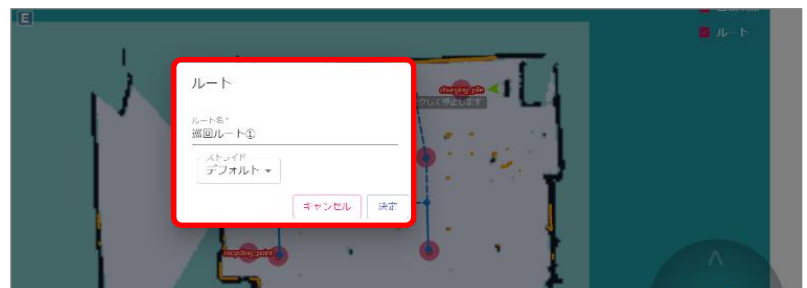


開始点 ルート

4. ダブルクリックすると、ルートが完了します。


5. ルート名を入力し、[決定] をクリックします。

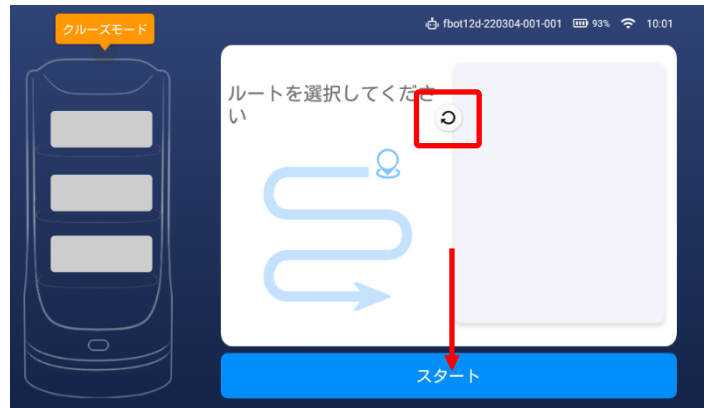
- スライド幅：選択した設定間隔ごとに軌道を修正します。




WEB設定で設定したルートを本体に表示する

WEB設定で作成したルートを本体に表示するには、本体での更新操作が必要です。

1. 巡回モード画面で、（更新マーク）が表示されるまで、上から下へスワイプします。



2. （更新マーク）が表示されたら、指を離します。
 - 更新が開始され、最新のルートが表示されます。
 - 回収モードも同じ操作を行ってください。
 - 巡回モード画面と回収モード画面とも設定したすべてのルートが表示されます。

8.5 配送先の番号を名称に変更する <校正位置>

本体では配送先は番号で設定します。

番号を名称に変更する場合は、WEB設定の校正位置で行います。

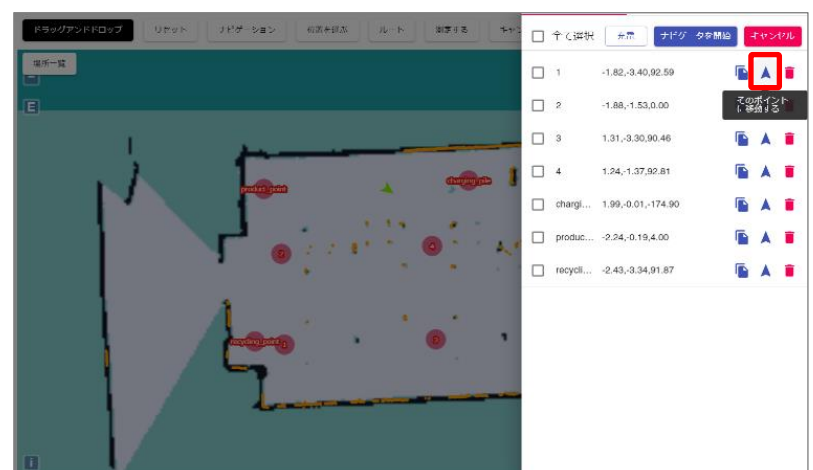
例) 配送先番号「1」を「テーブル①」に変更する


1. 校正位置画面で「場所一覧」をクリックします。

- 場所一覧が表示されます。

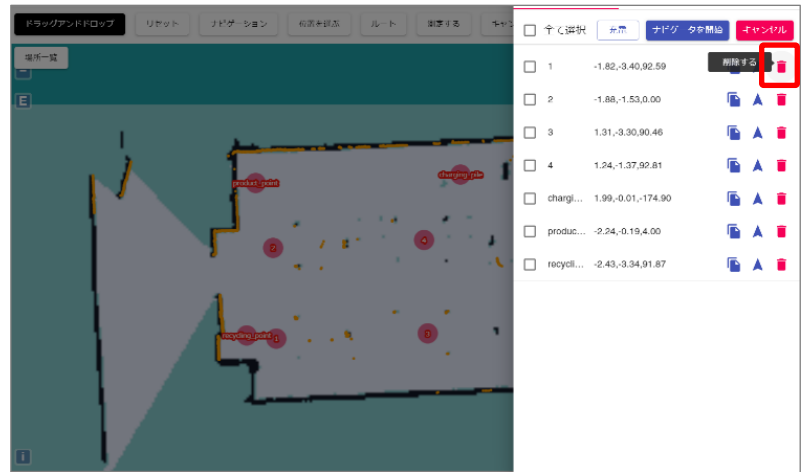


2. 「1」の▲をクリックして、本体を配送先番号「1」に移動します。

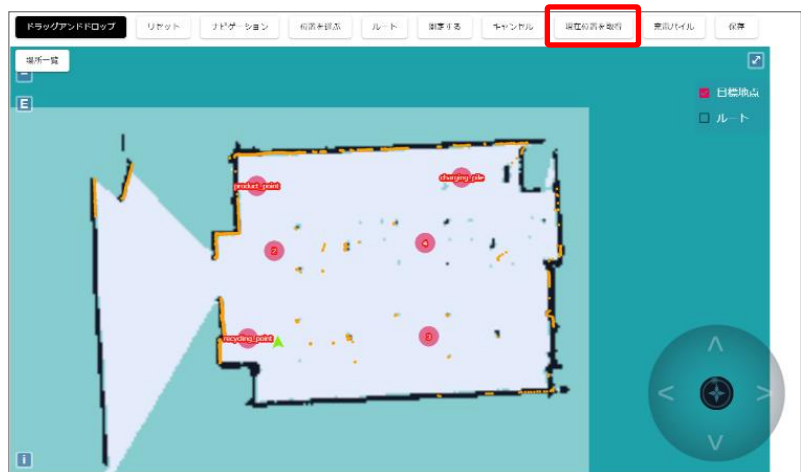


3. 本体が「1」で停止したことを確認し、（ゴミ箱）をクリックします。

- 「1」を削除します。



4. [現在位置を取得] をクリックします。



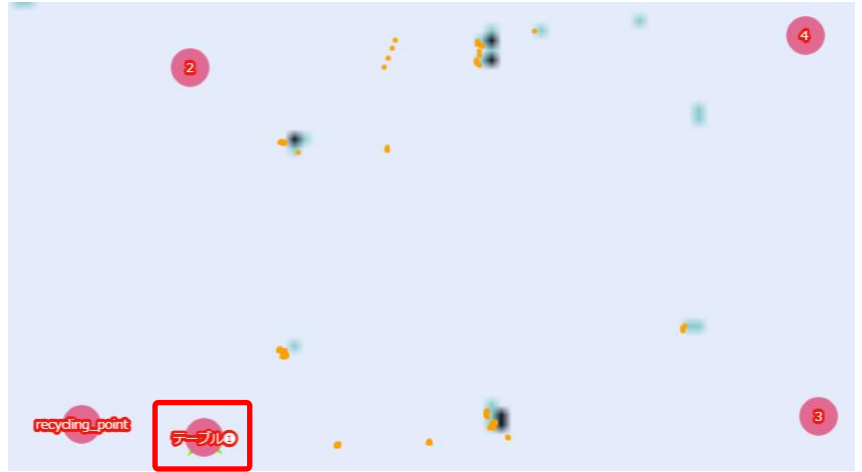
5. [決定] をクリックします。



6. 名称を入力し、[決定] をクリックします。




- 名称が「テーブル①」に変わりました。
- ほかの配送先番号も同じ操作（手順2～6）で変更できます。




WEB設定で変更した名称を本体に表示する

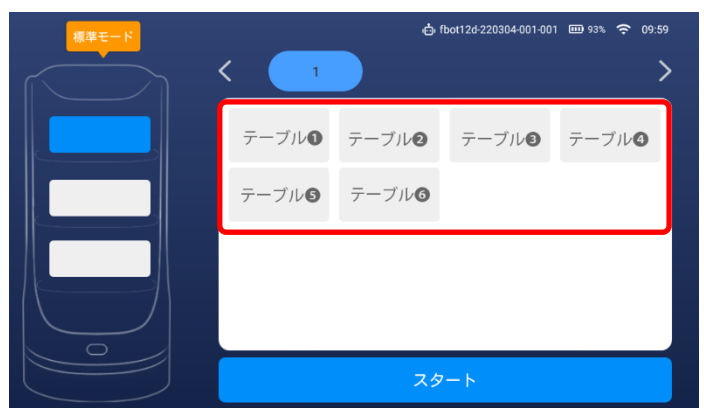
WEB設定で作成したルートを本体に表示するには、本体での更新操作が必要です。

1. 標準モード画面で、（更新マーク）が表示されるまで、上から下へスワイプします。



2. （更新マーク）が表示されたら、指を離します。

- 更新が開始され、名称が変更されます。



8.6 仮想壁をWindowsパソコンで作る <仮想壁を編集>

ガラス壁やテーブルの脚など、レーザーが認識しにくいエリアに仮想の壁を描き込みます。

<仮想壁を編集> 画面について

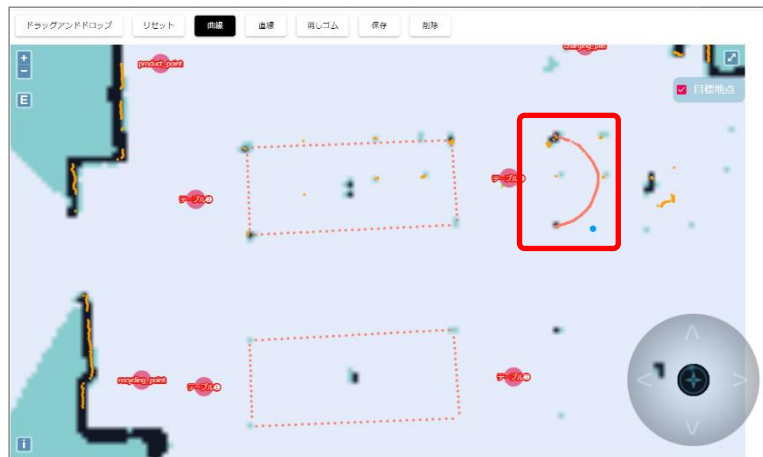
設定メニュー



設定メニュー	説明
ドラッグアンドドロップ	<ol style="list-style-type: none"> Ctrlキーを押しながら、左クリックで消すエリアを選択します。 <ul style="list-style-type: none"> 選択した仮想壁が削除されます。 <p style="text-align: center;">仮想壁を選択 ▶ 削除</p>
リセット	<ol style="list-style-type: none"> 本来ある場所をドラッグし、本体位置▲でドロップします。 <ul style="list-style-type: none"> マークが表示され、本体位置▲が本来ある場所まで移動することで、地図の補正を行います。

曲線

曲線を描く場合に使います。



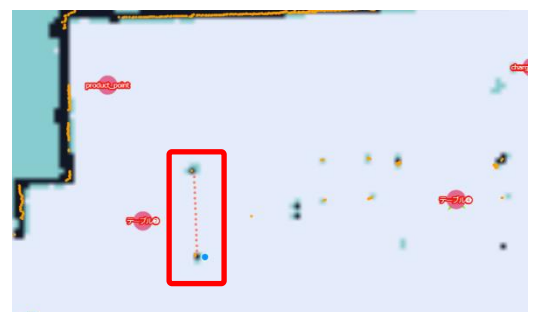
直線

例) テーブルの脚を仮想壁にする場合

1. [直線] を選択し、クリックして直線を作成します。



2. テーブルの脚を直線で繋げます。



3. 4本の直線を作成し、テーブルの形にします。



消しゴム

仮想壁を消去します。

保存

仮想壁を保存します。

削除

すべての仮想壁が削除されます。

8.7 特定のエリアだけ運転の速度を変更する＜特殊エリアを編集＞

特定の場所だけ運転速度を変えて配送したい場合など、特定の場所を「特殊エリア」として設定できます。

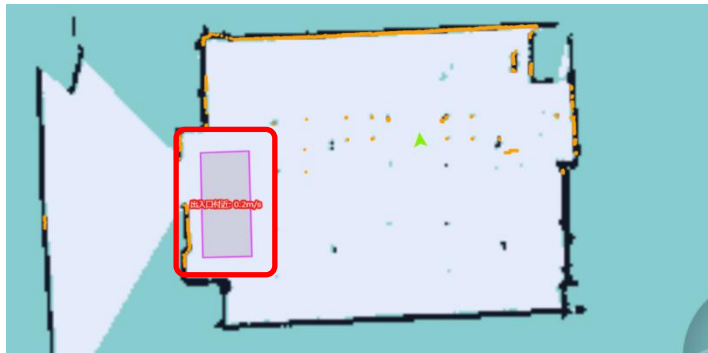
＜特殊エリアを編集＞画面について

設定メニュー



設定メニュー	説明
ドラッグアンドドロップ	<ol style="list-style-type: none"> Ctrlキーを押しながら、左クリックで設定した特殊エリアを選択します。 <ul style="list-style-type: none"> 選択した特殊エリアが削除されます。
新たに	<ol style="list-style-type: none"> 「新たに」を選択し、クリックしてエリアを作成します。 名称を入力し、運転速度を選択し、「決定」をクリックします。 <ul style="list-style-type: none"> 運転速度：0.1m/s、0.2m/s、0.3m/s、0.4m/s、0.5m/s、0.6m/s、0.7m/s、0.8m/s、0.9m/s、1.0m/sから選択します。

- 設定が完了します。



改訂

作成した特殊エリアの範囲を変更します。

1. 特殊エリアの罫線をクリックし、矩形の範囲を変更します。




罫線をクリック



範囲を変更

リセット

1. 本来ある場所をドラッグし、本体位置▲でドロップします。

-  マークが表示され、本体位置▲が本来ある場所まで移動することで、地図の補正を行います。

ナビゲーション

ナビゲーションモードに切り替わります。

キャンセル

ナビゲーションを中止します。

エリアリスト

設定した特殊エリアが一覧で表示されます。

- 名称・運転速度の変更、特殊エリアの削除ができます。

保存

特殊エリアを保存します。

削除

特殊エリアを削除します。

8.8 地図を編集する<地図を編集>

エリアを選択して、地図の精度を高めます。指定できるエリアは以下の3種類です。

「空白エリア」：地図作成時に歩行者が残したノイズや一時的な障害物などを修正します。

「障害物エリア」：障害物を手動で描画します。

「不明なエリア」：スペースが一定でない（よく変化する）領域を設定します。

<地図を編集>画面について

設定メニュー



設定メニュー	説明
保存	設定したエリアを保存します。
削除	設定したすべてのエリアが削除されます。
エリア	<p>例)「空白エリア」を設定する場合</p> <ol style="list-style-type: none"> 「空白エリア」を選択し、クリックしてエリアを作成します。 <ul style="list-style-type: none"> ノイズが削除されます。

空白エリア

削除

・各エリアの表示例



9. 配送する

9.1 任意で選んだ配送先順に配送する〈標準モード〉

1回の配送で選択できる配送先の数は最大3箇所です。

画面で配送先を選択する順番と、着脱式トレイの「上・中・下」の順番が対応しています。

1番目に配送する料理は着脱式トレイの「上」、2番目に配送する料理は着脱式トレイの「中」、3番目に配送する料理は着脱式トレイの「下」に置きます。

「出発点」・「配送先の位置」・「充電位置」はあらかじめ設定しておく必要があります（→p.15）。



1. 「標準モード」で配送する順に任意の〔配送先番号〕をタップします。

- 画面左の登録枠に、選択した配送先番号が表示されます。
- : 登録が取り消されます。



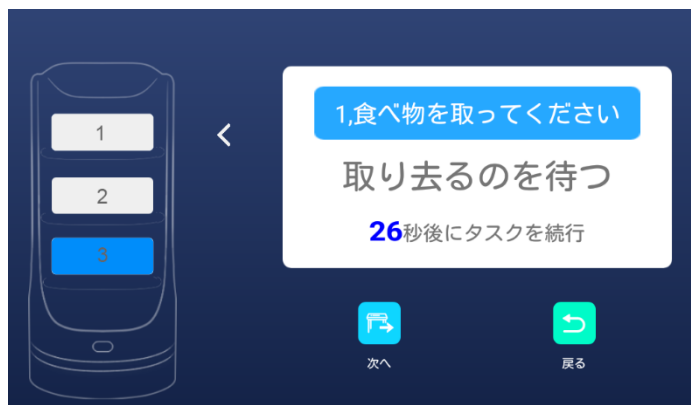
2. 画面の配送順と着脱式トレイの料理の配送順を確認し、〔スタート〕をタップします。

- 選択した配送先の番号順に配送を開始します。



3. 1番目の配送先に到着します。

- 音声で到着をお知らせし、着脱式トレイ「上」の両側のLEDライトだけが点灯して、1番目の料理を取るよう促します。
- 2番目の配送時は着脱式トレイ「中」の両側のライト、3番目の配送時は着脱式トレイの「下」の両側のライトが点灯します。



4. お客様が料理を取り終えたら、[次の配送地点へ] をタップします。

- 音声ガイドが流れたあと、2番目の配送先に移動します。
- [戻る] : 出発点に戻ります。
- 設定した時間が経過した場合は自動で2番目の配送先に移動します。
- 待機時間や運転速度などが変更できます (→p.48)。



5. 3番目の配送先への配送が完了すると、出発点に自動で戻ります。

9.2 あらかじめ設定したルートで配送する〈巡回モード〉

WEB設定でルート設定 (「ルートを作成する<校正位置>」 (→p.29) 後、使用できるようになります。

1. モードメニューをタップします。



2. [巡回モード] をタップします。



3. ルートを選択し、[スタート] をタップします。

- 選択したルートに沿って、巡回を開始します。
- 運転速度・曲の選択・アナウンス内容やアナウンス間隔などが変更できます（→p.48）。



9.3 片づけものを回収する<回収モード>

WEB設定でルート設定（「ルートを作成する<校正位置>」（→p.29）後、使用できるようになります。

1. モードメニューをタップします。



2. [回収モード] をタップします。



3. ルートを選択し、[スタート] をタップします。

- 選択したルートに沿って、回収を開始します。
- 運転速度・滞在時間・アナウンス間隔・回収に関する音声案内などが変更できます（→p.48）。



9.4 誕生日に音楽でお祝いする＜バースデーモード＞

「標準ルート」の配送先1箇所にはバースデーモードが設定できます。

バースデーソングを流しながら、設定した配送先まで運転します。到着後はバースデー用イラストを表示し、お祝いの音声がかかります。

1. 「標準モード」時、バースデーモードで配送したい配送先を選択します。



2. モードメニューをタップします。



3. [バースデーモード] をタップします。

- 選択した配送先の右上に王冠マークが表示されます。



4. [スタート] をタップします。

- 運転速度・滞在時間・曲・到着と到着後の音声案内などが変更できます (→p.48)。



登録枠の右上に王冠が表示されます。

9.5 本体を出発点に移動する

1. メイン画面を右から左にスライドします。

- 機能・メニューが表示されます。



2. 「開始点を返します」をタップします。

- 設定した出発点に本体が移動します。



9.6 本体を充電する

1. メイン画面を右から左にスライドします。

- 機能・メニューが表示されます。



2. 「充電に行きます」をタップします。

- 設定した充電スタンドに本体が移動し、充電を開始します。



9.7 運転中に本体を停止する

運転中に「緊急停止ボタン」を押すと、本体が停止します。停止後、次に行う動作を設定します。

1. 「緊急停止ボタン」を押します。

- 運転を停止します。



2. 「わかりました」をタップします。



3. 「緊急停止ボタン」右に回します。

- 運転停止を解除します。



4. 次の動作を選択します。

- 「タスクのキャンセル」：すべての配送を中止し、モード画面に切り替わります。
- 「タスクの続行」：配送を再開します。
- 「繰り上げて取り出す」（標準モードだけ表示されます）：停止した場所が到着点になります。音声で到着をお知らせし、該当する着脱式トレイの両側のLEDライトだけが点灯して、料理を取るよう促します。
- 「戻る」（標準モード・巡回モード・パースデーモード）：出発点に戻ります。
- 「戻る」（回収モード）：回収ポイントに戻ります。



<例> 標準モード>

10. 設定を変更する

10.1 本体の設定を変更する

音量・画面の明るさ・位置の再設定など<基本設定>

1. メイン画面を右から左にスライドします。

- 機能・メニューが表示されます。



2. [詳細設定] をタップします。



3. [基本設定] をタップします。



4. 基本設定を変更します。

- **+**・**-** をタップするか、**●** を指でスライドして変更します。



設定項目		設定範囲	初期設定値	補足
音量		0～15	12	本体音声の音量調整。
画面の明るさ		0～100	100	本体ディスプレイの明るさ調整。
低電力設定		10～80	20	停電力での稼働。
障害回避のヒント	障害回避のアナウンスを流す	ON/OFF	ON	障害回避時の音声案内。
	読み上げ	英語（米語）／中国語（ピンイン）／日本語	任意	障害回避時の音声案内を任意の文に変更。
テーブル配置		3列／4列	4列	配送先（テーブル）数の表示。
位置設定		充電スタンド／ホームポジション	充電スタンド	充電スタンド、または出発点の位置設定。

言語を切り替える<現在の言語>

1. 機能・メニュー表示画面で [現在の言語] をタップします。



2. [言語の切り替え] をタップします。



3. 使用する言語を選択し、[確認] をタップします。

- 設定が完了します。



Wi-Fiを切り替える<ネットワーク設定>

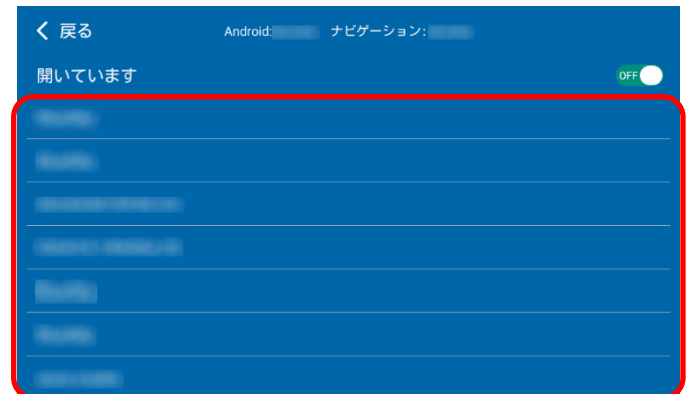
1. 機能・メニュー表示画面で [ネットワーク設定] をタップします。



2. [Wi-Fiの変更] をタップします。



3. 使用するWi-Fi機器を選択し、「Wi-Fiパスワード」を入力します。



4. [確認] をタップします。

- 設定が完了します。



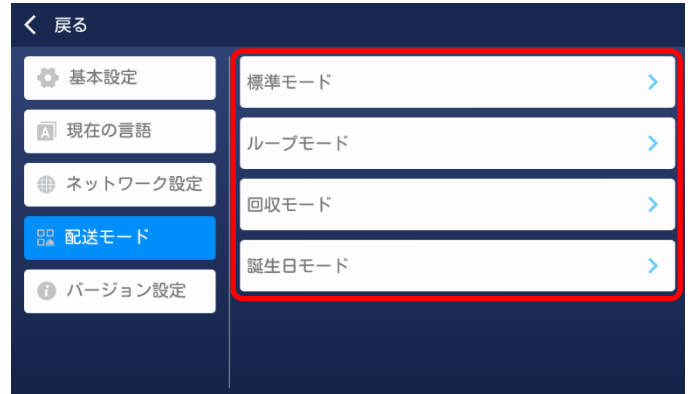
モードごとに設定を変える<配送モード>

1. 機能・メニュー表示画面で [配送モード] をタップします。



2. 変更したいモードをタップします。

- 4種類の配送モードごとに設定ができます。



3. モードごとに設定を変更します。

- **+**・**-** をタップするか、**●** を指でスライドして変更します。



<例> 標準モードの設定 >

設定項目		設定範囲	初期設定値	補足
標準モード	ロボット運転速度	0.1~0.8 (秒速)	0.4 (秒速)	本体の速さ。
	食べ物が届いてからの待ち時間	0~600 (秒)	30 (秒)	配送後の待ち時間。
巡回モード	ロボット運転速度	0.1~0.8 (秒速)	0.4 (秒速)	本体の速さ。
	BGM選択	ON/OFF/選択	cruise_music_1.mp3	配送中に音楽を流す。曲の変更が可能 (→p.55)。
	循環アナウンス	ON/OFF/選択	ON	巡回モード中に音楽を鳴らす。
	読み上げ	英語 (米語) / 中国語 (ピンイン) / 日本語	任意	巡回モード中の音声案内を任意の文に変更。

	アナウンス間隔	0~600 (秒)	10 (秒)	音声鳴動間隔。
回収モード	ロボット運転速度	0.1~0.8 (秒速)	0.4 (秒速)	本体の速さ。
	滞留時間 (s)	10~600 (秒)	30 (秒)	回収ポイントの滞留時間。
	アナウンス間隔	0~600 (秒)	10 (秒)	音声鳴動間隔。
	回収モード実行中のアナウンス			
	回収プロセスがコンテンツを放送するかどうか	ON/OFF/選択	ON	回収モード中に音声を流す。
	読み上げ	英語 (米語) / 中国語 (ピンイン) / 日本語	任意	回収モード中の音声案内を任意の文に変更。
	回収物の配置のヒント			
	回収物放置注意をオンにする	ON/OFF/選択	ON	回収モード中に注意音声を流す。
	読み上げ	英語 (米語) / 中国語 (ピンイン) / 日本語	任意	回収モード中の注意音声案内を任意の文に変更。
	回収完了時のメッセージ			
回収完了時のアナウンスを流す	ON/OFF/選択	ON	回収モード完了の音声を流す。	
読み上げ	英語 (米語) / 中国語 (ピンイン) / 日本語	任意	回収モード完了の音声案内を任意の文に変更。	
バースデーモード	ロボット運転速度	0.1~0.8 (秒速)	0.4 (秒速)	本体の速さ。
	食べ物が届いてからの待ち時間	10~600 (秒)	30 (秒)	配送後の待ち時間。
	食事の到着のヒント			
	配送到着時のアナウンスを有効にする	ON/OFF/選択	ON	バースデーモードの音声を流す。
	読み上げ	英語 (米語) / 中国語 (ピンイン) / 日本語	任意	バースデーモードの音声案内を任意の文に変更。
	食べ物の取り出し完了のヒント			
	食事が終わったらリマインダーをオンにします	ON/OFF/選択	ON	バースデーモードの音声を流す。
	読み上げ	英語 (米語) / 中国語 (ピンイン) / 日本語	任意	バースデーモードの音声案内を任意の文に変更。
	BGM選択	ON/OFF/選択	happybirthday_1.wav	配送中に音楽を流す。曲の変更が可能 (→p.55)。

本体のバージョンを確認する

1. 機能・メニュー表示画面で [バージョン] をタップします。



2. 更新する場合は [更新を確認] をタップします。

- 最新版に更新されます。



地図を作り直す

新しく地図を作成する場合や、エリアスキャン完了後、約10分経過してもディスプレイに表示される地図と実際の地形が一致しないときは、地図を作り直して（再度エリアスキャン）ください。

1. メイン画面を右から左にスライドします。

- 機能・メニューが表示されます。



2. [地図の配置] をタップします。

- 設定した出発点に本体が移動します。



3. [地図を再構築する] をタップします。

- ナビゲーションモードに切り替わります。



4. [確認] をタップします。

- 地図の作成（エリアスキャン）を開始します。



5. 地図の作成（エリアスキャン）を行ってください（→p.14）。

6. 各ポイントを設定してください（→p.15）。

本体を初期の設定に戻す

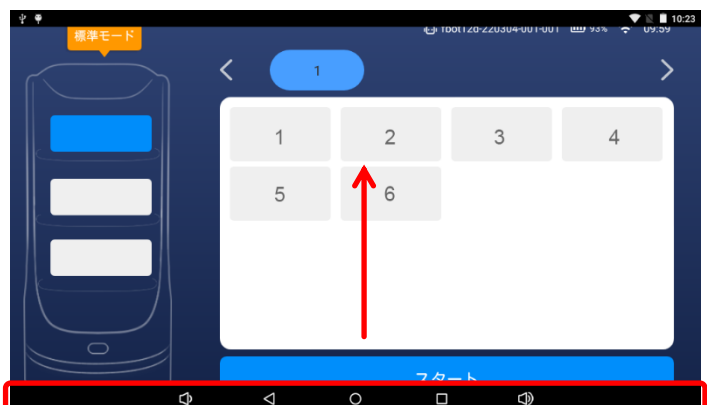
設定した内容を初期の設定（お買い上げ時の状態）に戻します。

1. 画面の右上を数回・連続でタップします。

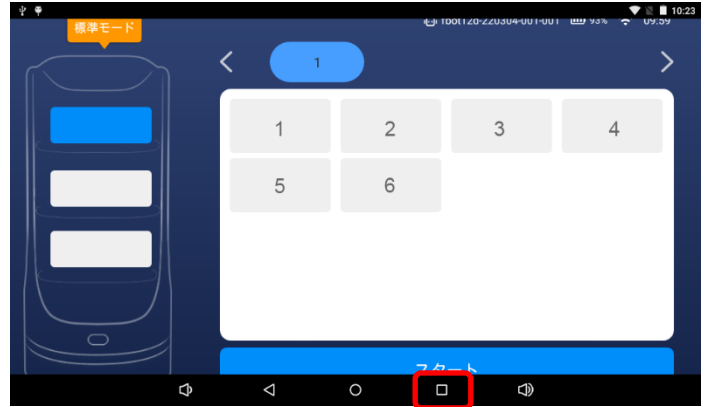


2. 下から上にスワイプします。

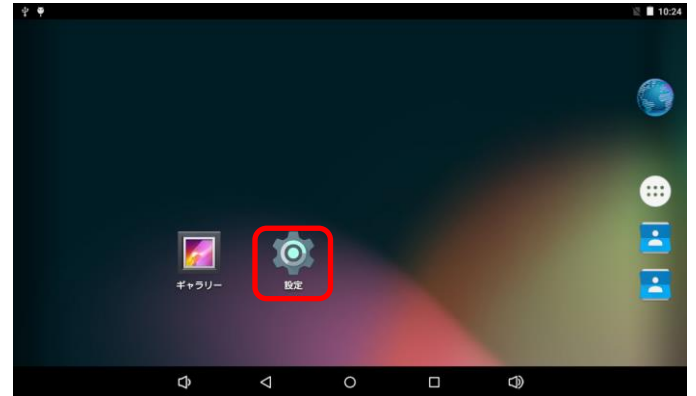
- メニューバーが表示されます。



3. メニューバーの「□」をタップします。



4. [設定] をタップします。



5. [アプリ] をタップします。



6. [Delivery] (本アプリ) をタップします。



7. 「データを消去」タップします。



8. 「OK」をタップします。

- データが消去されます。



10.2 過去に作成した地図データを取り込む<地図管理>

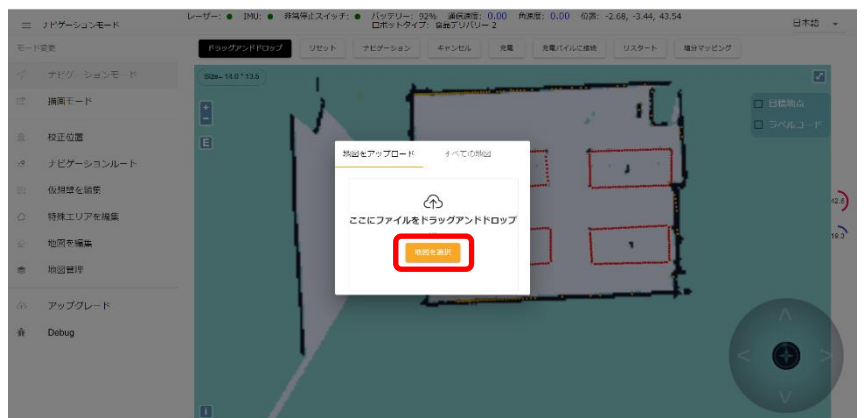
過去に作成した地図のアップロードができます。

「地図管理」でエクスポートした地図だけアップロードできます。

1. 「地図管理」をクリックします。

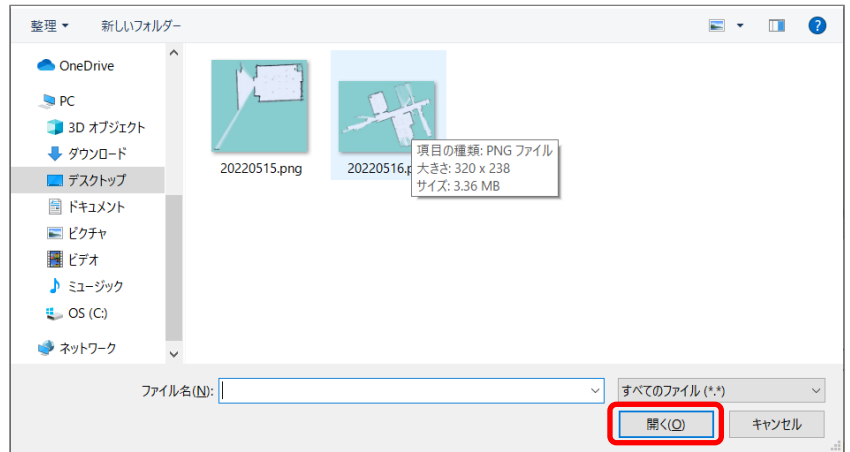


2. 「地図を選択」をクリックします。

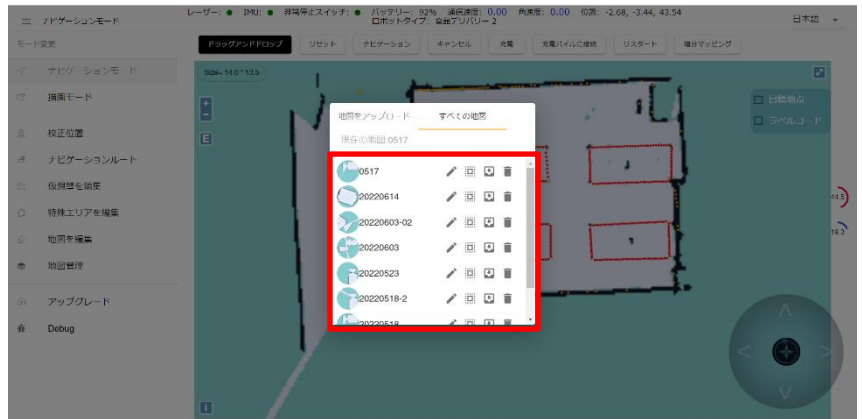


3. アップロードする地図を選択し、
[開く] をクリックします。

- アップロードを開始します。



4. [すべての地図] をクリックし、
アップロードが完了しているか確認できます。



◆ 補足

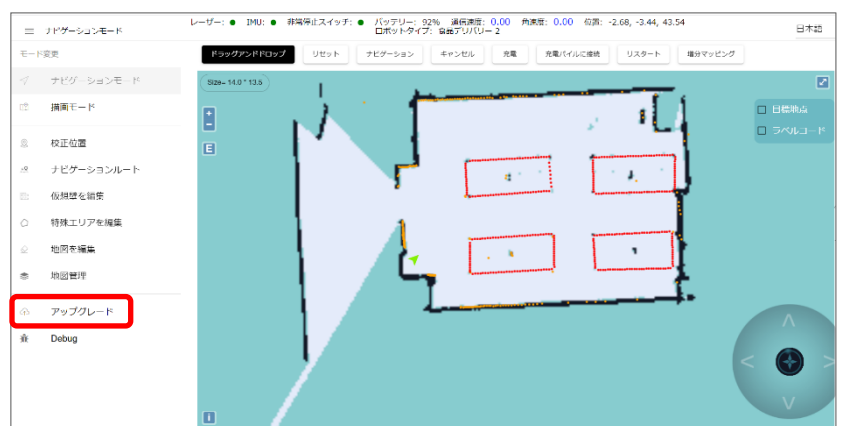
- 作成した地図やアップロードした地図の取り込み・名称の変更・エクスポート・削除ができます。
- (ペンマーク) : 名称の変更ができます。
- (応用) : 選択した地図を取り込むことができます。
- (エクスポート) : 選択した地図をエクスポートします。
- (削除) : 選択した地図を削除します。



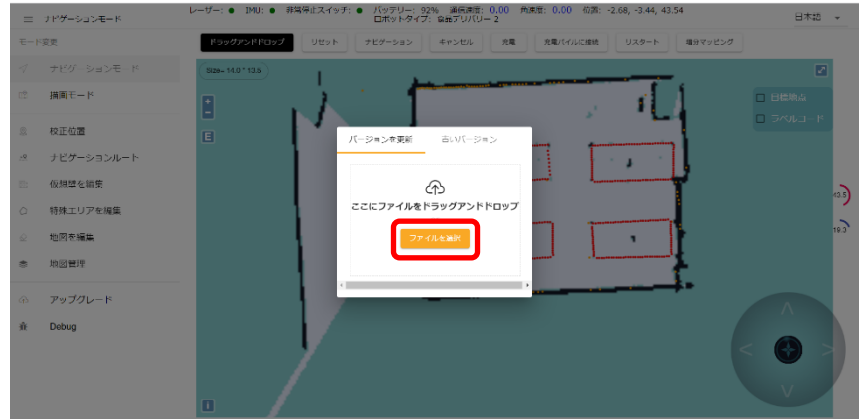
10.3 アプリをアップデートする<アップグレード>

アップグレードファイルが提供された場合に、アップロードしてバージョンを更新します。

1. [アップグレード] をクリックします。



2. 「ファイルを選択」 をクリックします。

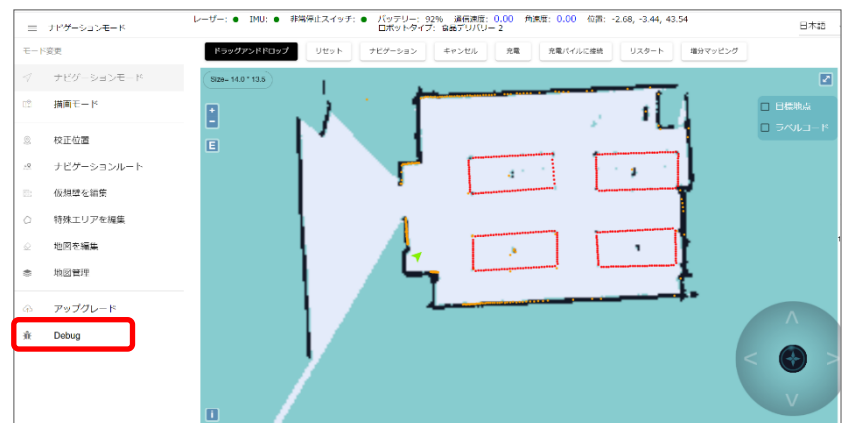


3. アップグレードファイルを選択し、「開く」 をクリックします。
 - アップグレードファイルがアップロードされたあと、バージョンを更新します。

10.4 音楽ファイルのアップロード<デバック>

「バースデーモード」(→p.42)と「巡回モード」(→p.40)運転中に流すBGM(音楽ファイル)がアップロードできます。アップロードできる音楽ファイルフォーマットは「mp3」と「wav」です。アップロードの操作手順は「バースデーモード」・「巡回モード」とも同じです。以下の操作手順は「バースデーモード」を例に説明しています。

1. 「Debug」 をクリックします。



2. 「バースデーモード」 をクリックします。

- 巡回モードに音楽ファイルをアップロードする場合は、「巡回モード」をクリックします。

⚠ 注意

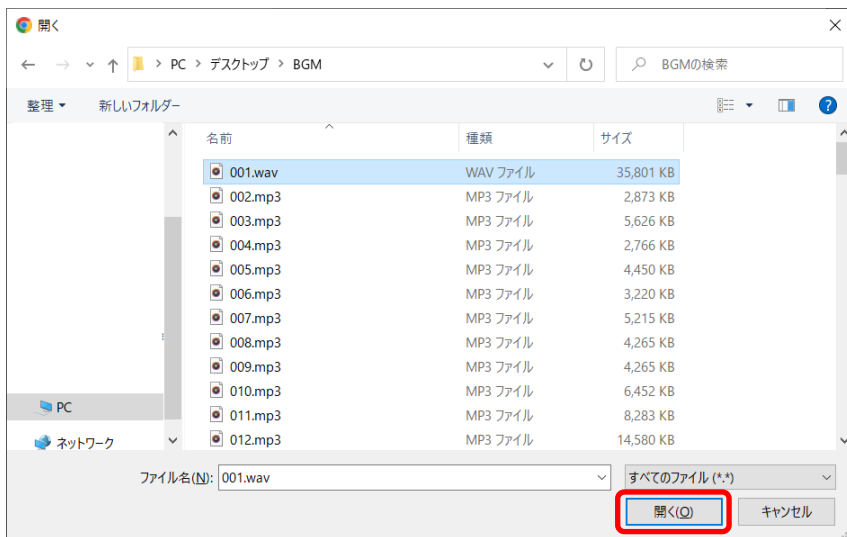
- 本バージョンは「広告ディスプレイ」は非対応です。ご了承ください。



3. [ファイルを選択] をクリックします。

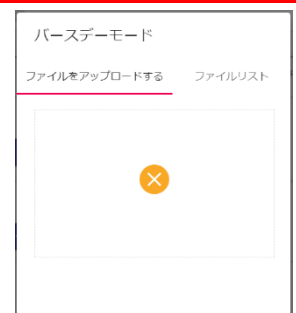


4. アップロードする音楽ファイルを選択し、[開く] をクリックします。

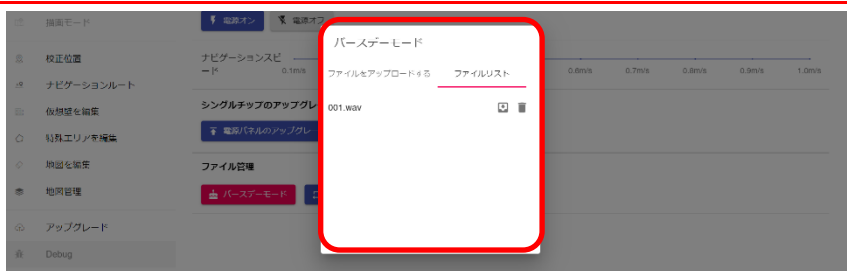


注意



- 右の画面が表示された場合は、新規のアップロードはできません（アップロードできる容量を超えています）。



5. [ファイルリスト] をクリックし、アップロードが完了しているか確認できます。



補足

- アップロードした音楽ファイルのエクスポートと削除ができます。
-  (エクスポート) : 選択した音楽ファイルをエクスポートします。
-  (削除) : 選択した音楽ファイルを削除します。



WEB設定でアップロードした音楽ファイルを本体で確認する

WEB設定でアップロードした音楽ファイルを本体で確認・登録します。

音楽ファイルの確認・登録の操作手順は「バースデーモード」・「巡回モード」ともに同じです。

以下の操作手順は「バースデーモード」を例に説明しています。

1. 各モードの設定画面を表示します (→p.48)。

- バースデーモードの確認・登録をする場合は [バースデーモード] をタップします。
- 巡回モードの確認・登録をする場合は [巡回モード] をタップします。



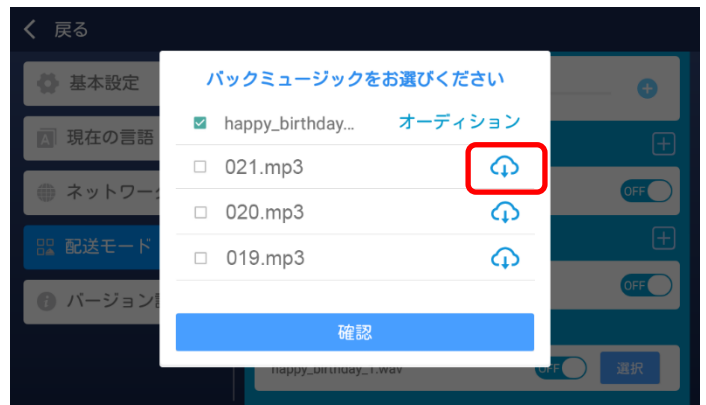
2. BGM選択の [選択] をタップします。

- アップロードした音楽ファイルリストが表示されます。



3. [📶] をタップします。

- 本体へのダウンロードを開始し、「📶」から「オーディション」が表示が切り替わります。

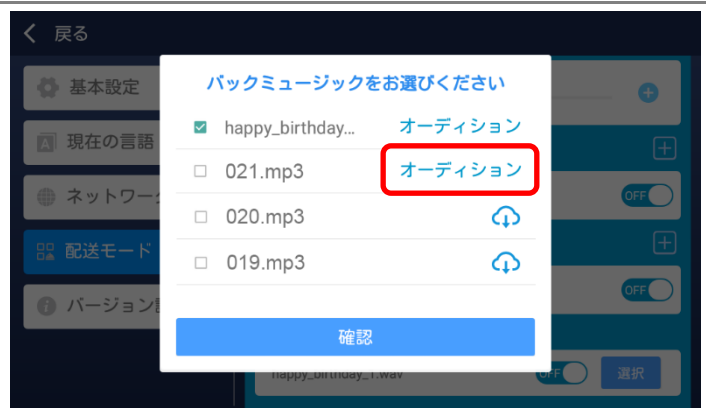


⚠️ 注意

- ダウンロードをしないと、音楽ファイルを本体に登録できません。

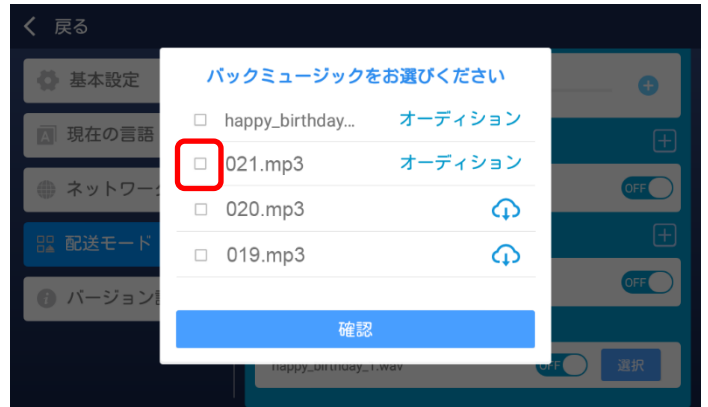
◆ 補足

- [オーディション] をタップすると、選択した音楽ファイルを再生します。
- 再生中は「オーディション」から「一時停止」が表示が切り替わります。
- [一時停止] をタップすると、再生を停止します。

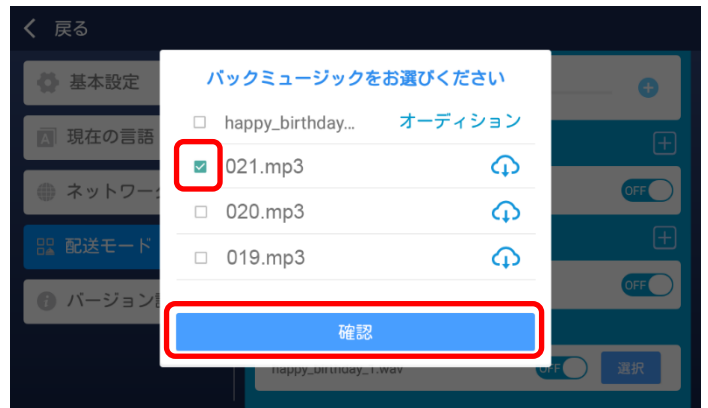


4. 運転中に流したい音楽ファイルのチェックボックスをタップします。

- チェックボックスにチェックマークが表示されます。



5. [確認] をタップします。



- 選択した音楽ファイルが登録されます。



11. 日常のお手入れ



水洗いをしないでください。
故障の原因になります。



洗剤やベンジン、シンナー、アルコールなどを使わないでください。
ひび割れや変色の原因になります。



たわし・粉末タイプのクレンザーは使わないでください。
傷がつくおそれがあります。

外観のお手入れ

本体・充電スタンドの外観（→p.10）は、十分に絞った柔らかい布で水拭きしてください。

充電コネクタ・センサー部・出力端子のお手入れ

本体のセンサー部（→p.10）や充電スタンドのセンサー部（→p.11）は、十分に絞った柔らかい布で水拭きしてください。
本体の充電コネクタ（→p.10）と充電スタンドの出力端子（→p.11）は、ゴミやほこりを取り除いてください。

シートのお手入れ

着脱式トレイの上に敷いてあるシートは取り外しが可能です。
シートを取り外し、十分に絞った柔らかい布で水拭きしてください。

12. 著作権と商標

- AndroidおよびGoogle PlayはGoogle LLCの商標または登録商標です。
- Wi-Fi®は、Wi-Fi Alliance®の登録商標です。
- Wi-Fi Protected Setup™、WPA™、WPA2™は、Wi-Fi Alliance®の商標です。
- Wi-Fi CERTIFIED™ロゴは、Wi-Fi Alliance®の認証マークです。
- Wi-Fi Protected Setup™ロゴは“、Wi-Fi Alliance®の認証マークです。
- Bluetooth®のワードマークおよびロゴは、BluetoothSIG, Inc. が所有する登録商標です。
- その他、本書に記載されている各種名称、会社名、商品名などは各社の商標または登録商標です。なお、本文中では™、®マークは一部記載していません。

13. 仕様

■サイズ・重さ

外形サイズ	本体：500mm（幅）×1,300mm（高さ）×500mm（奥行）
	充電スタンド：345mm（幅）×295mm（高さ）×125mm（奥行）
	電源コード：1.5m（長さ）
重さ	本体：48.5kg
	充電スタンド：2.7kg
画面サイズ	7インチディスプレイ
トレイ	1枚あたり：320mm×400mm
	数：3
	重量制限（1枚あたり）：10kg
使用環境	周囲湿度：5%～85% 保管温度：-10°C～50°C
付属品	充電スタンド（1台）、電源コード（1本）、メンテナンスカバー開け具（1個）、QRコードシート（5枚）

■ソフト

オペレーティングシステム	Android5.1 以上
メモリLPDDR3	1GB
内蔵NAND FLASH	8GB
USB デバッグポート	Micro USB インターフェース
プロセッサタイプ	RK3128
光レーダー	レーザー波長905nm、作業領域270°
QRコードカメラ	2次元コードを使用しての位置決め（カメラからの2次元コードの高さは1から3mまたは1から5m）

■電源

移動速度	0.1 ～1m/s
バッテリー容量	24V/20A
稼働時間	約10から約12時間
充電時間	4A（約8時間）、7A（約5時間）

■機能

ナビゲーション方法	レーザー航法／視覚位置決め／視覚障害物回避
音声ガイド	カスタム可能
マップ設定	カスタム可能
LEDライト	タスク連動

■無線LAN

周波数範囲	2.4GHz帯
-------	---------

14. 不具合発生時等のお問い合わせについて

製品ご購入後のご質問は下記にて対応しております。

- ・ 正規出荷品以外はお答えいたしかねますので、あらかじめご了承ください。
- ・ 故障時の修理につきましては、お買い上げいただいた販売店様にお尋ねください。

▶ Soliboシリーズ ホームページ



<https://www.solibo.jp>

- ・ ソフトウェアまたは資料等のダウンロード
- ・ よくあるご質問

▶ ソリッドカメラ ホームページ



<https://www.solidcamera.net>

▶ お問い合わせ窓口

サポート専用ダイヤル

06-6228-0577

受付時間：午前9時～午後6時

(土曜・日曜・祝日、夏季休暇・年末年始を除く)

MEMO

A series of horizontal dashed lines for writing.



SLB-303

配膳ロボット取扱説明書

2024年1月12日 第1版