



Mars配膳ロボット オンラインマップ作成

株式会社Lien Trade

オフライン マップ作成



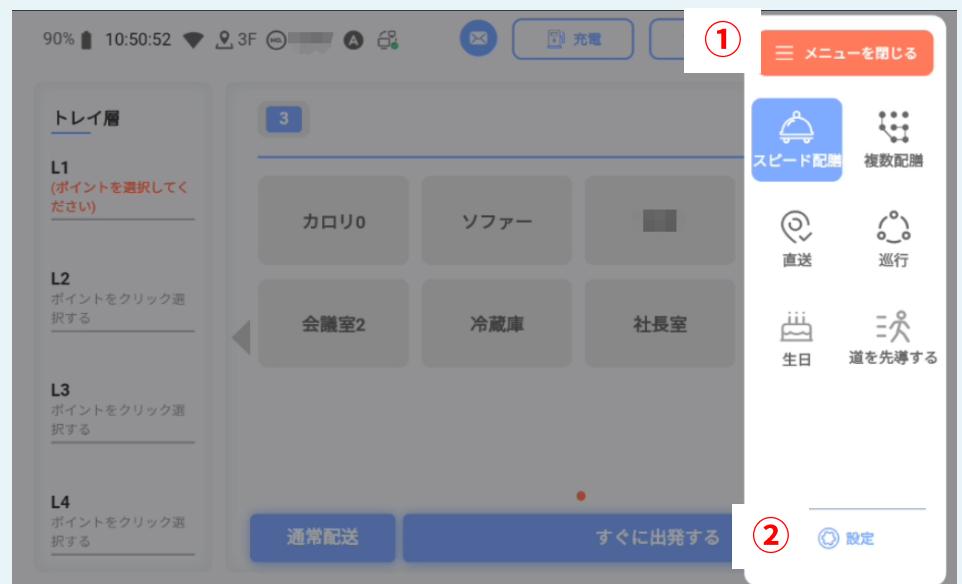
マップ設定



最初の立ち上がった画面



パスワード：9999



①右上のオレンジボタンをタップして、②設定にタップ

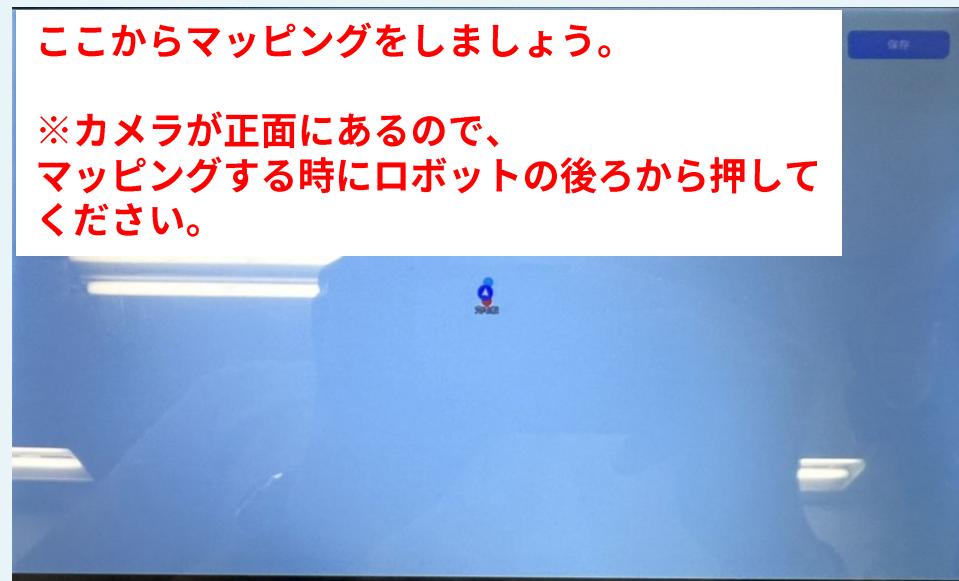


③プロット編集→④地図を編集する→⑤確定

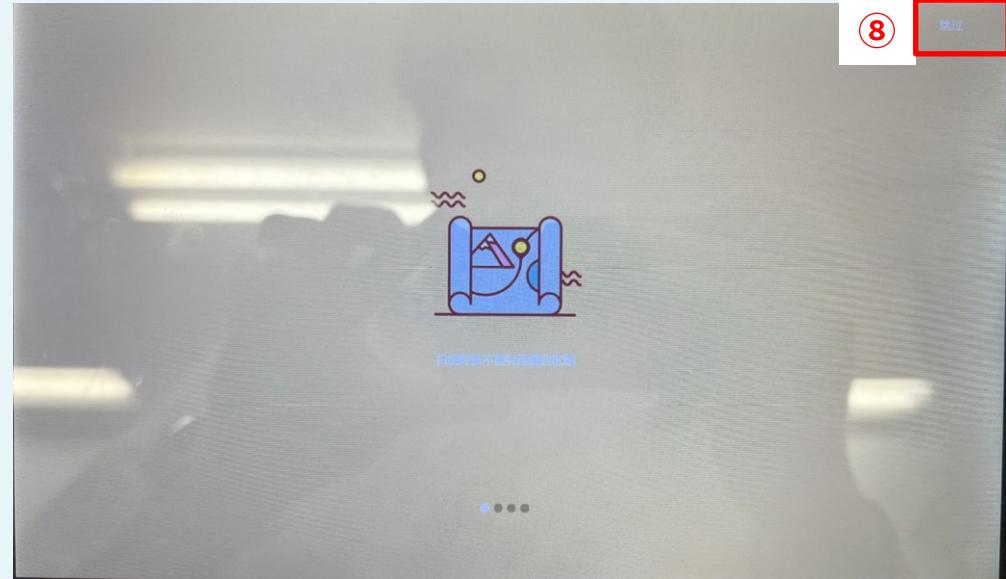
マップ設定-マッピング



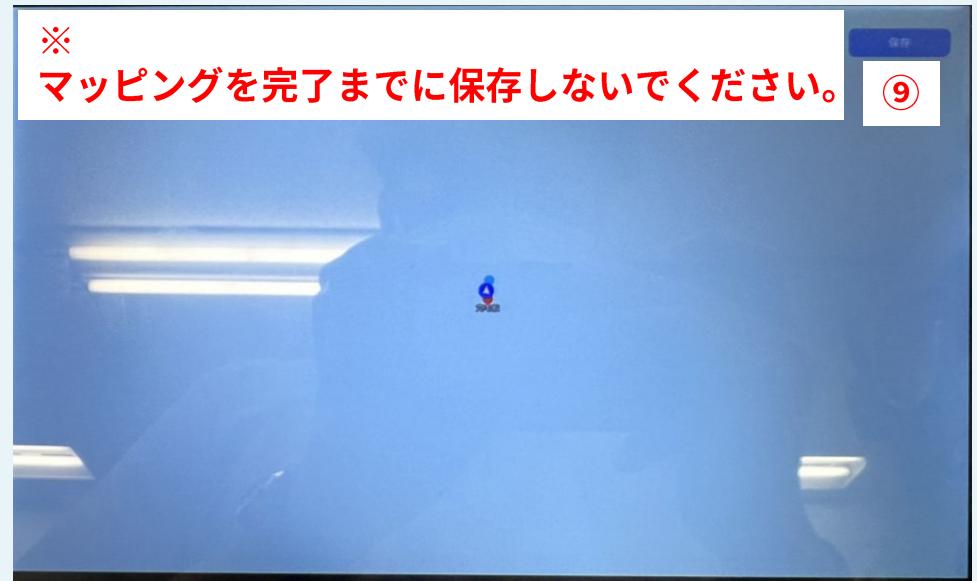
⑥左上の創建地図→ ⑦真ん中の創建地図



この画面出たら、エリアをマッピングしてください

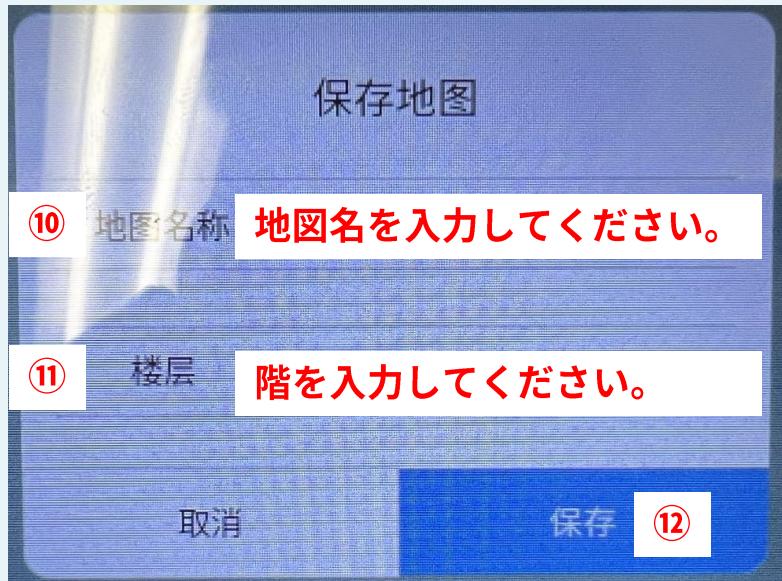


⑧右上の跳过（スキップ）をタップ

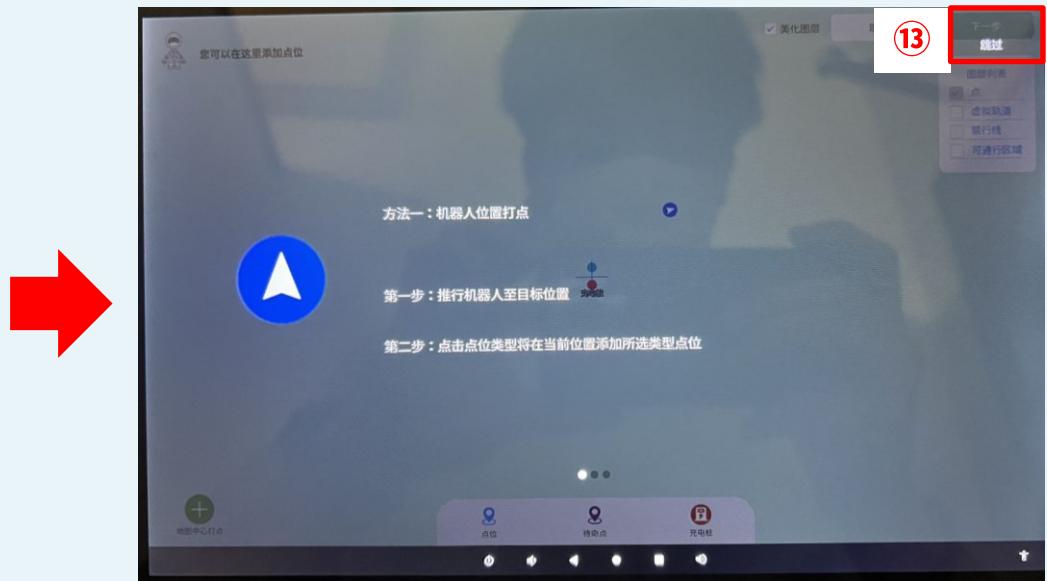


マッピング完了したら、⑨右上の保存をタップ

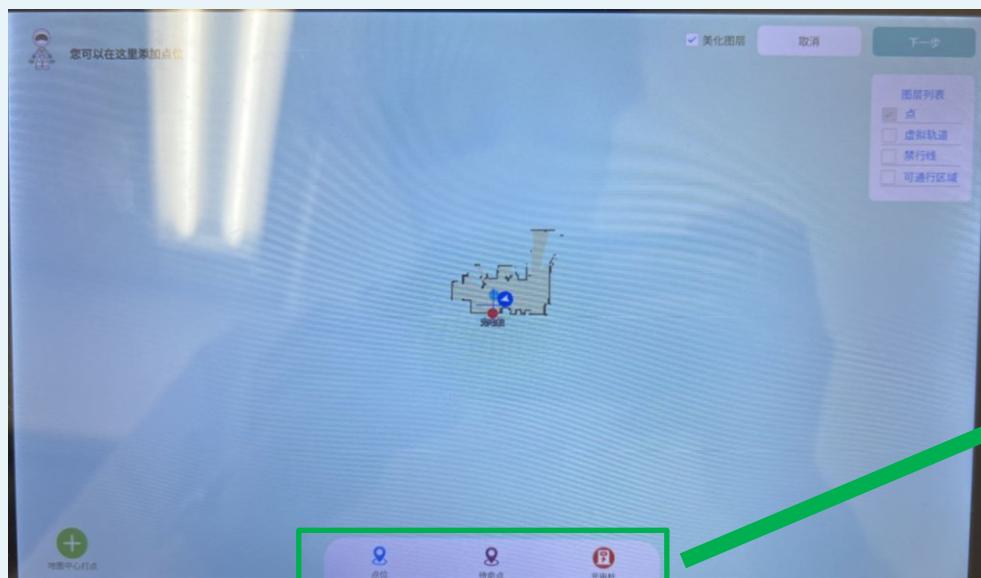
マップ設定-マッピング



⑩マップ名→ ⑪階（重複不可）→ ⑫保存



⑬右上の跳过（スキップ）をタップ



この画面出ると配達点、待機点の設定をできます。

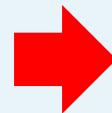




ロボットが「点」を設定したい場所に移動してください

配達点設定：

「点」を作成したい場所で

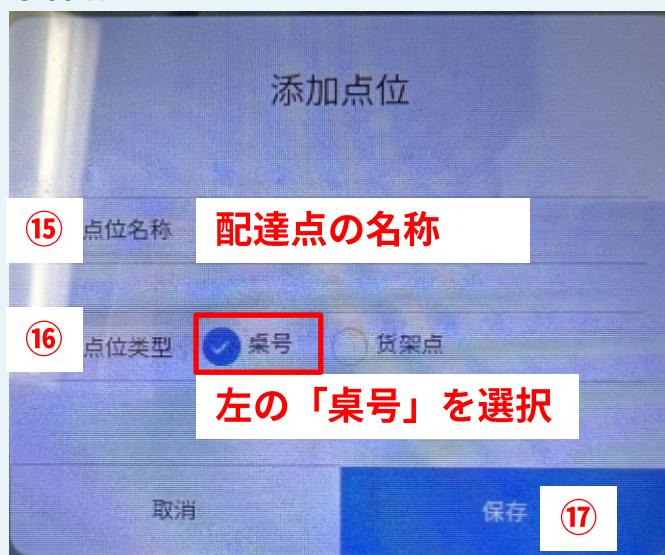


⑭点位をタップ→

⑮配達点の名称を入力してください。

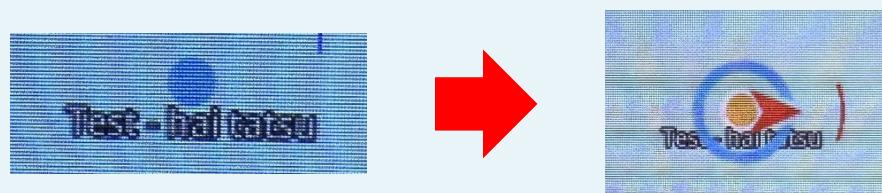
⑯左の桌号（テーブル）を選択

⑰保存



配達点編集（角度調整）：

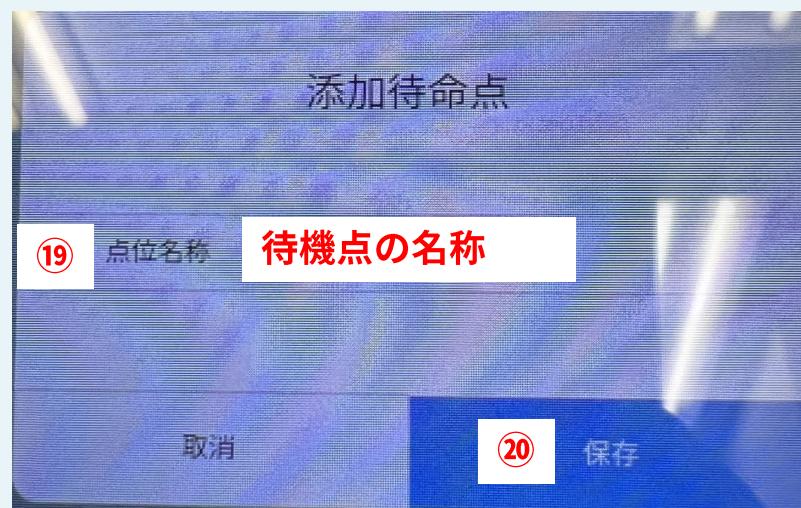
作成した「点」を1回タップして、「点」の編集できます。





ロボットが「点」を設定したい場所に移動してください

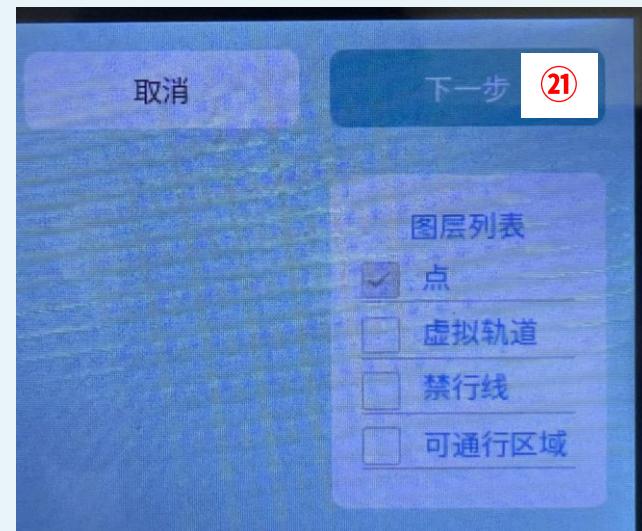
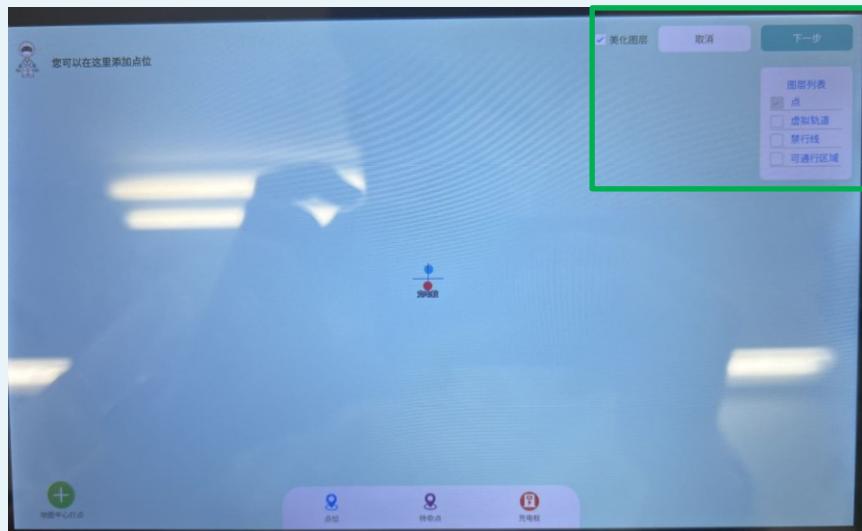
待機点設定：
「点」を作成したい場所で
⑯点位をタップ→
⑰待機点の名称を入力してください。
⑲保存



待機点編集（角度調整）：
作成した「点」を1回タップして、「点」の編集できます。



マップ設定-注意事項



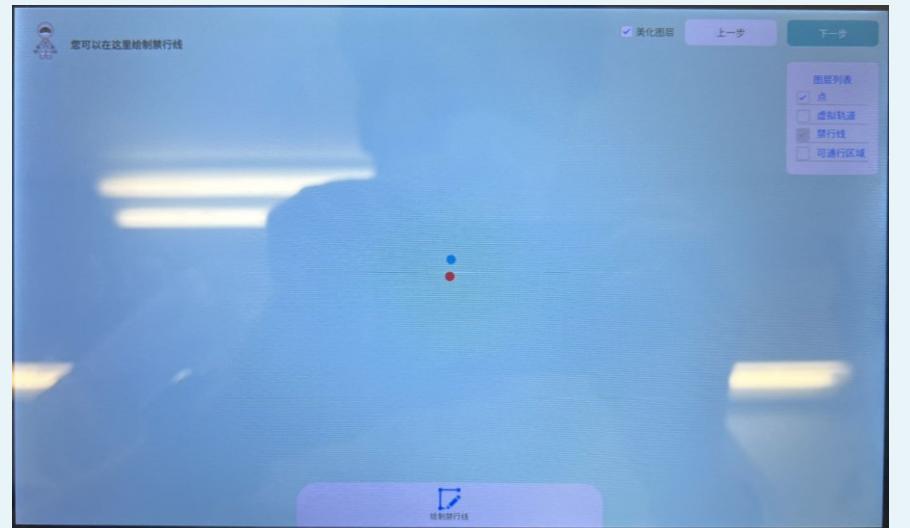
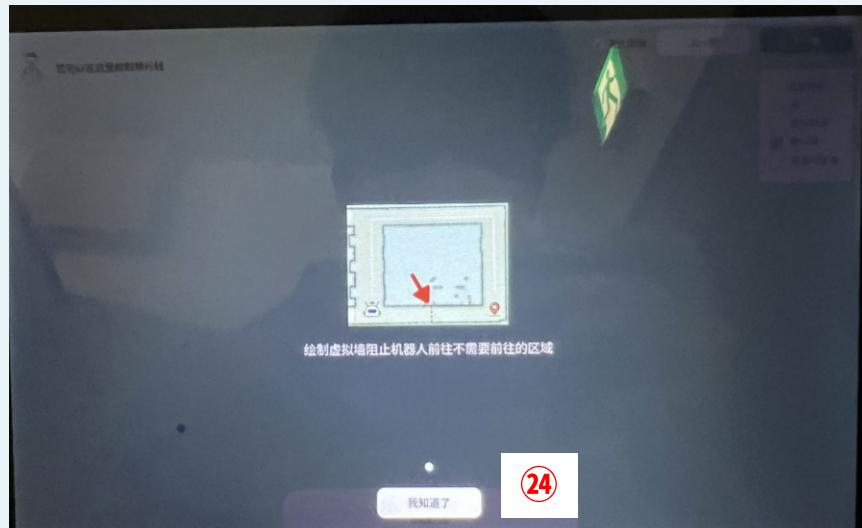
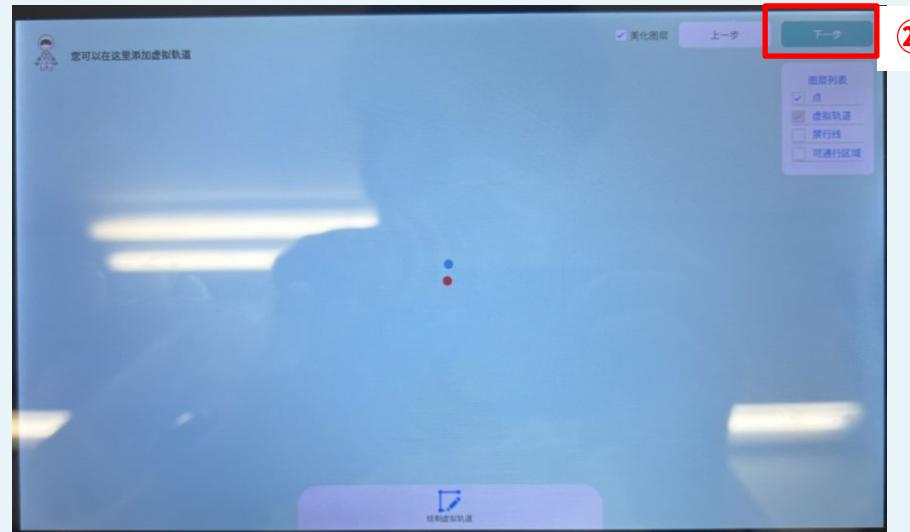
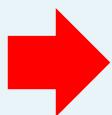
㉑ 「下一步」
(次) をタップ



この画像が表示された場合、
配送点または待機点のいずれかが未完了です。
前ページに戻って「点」を作成してください。

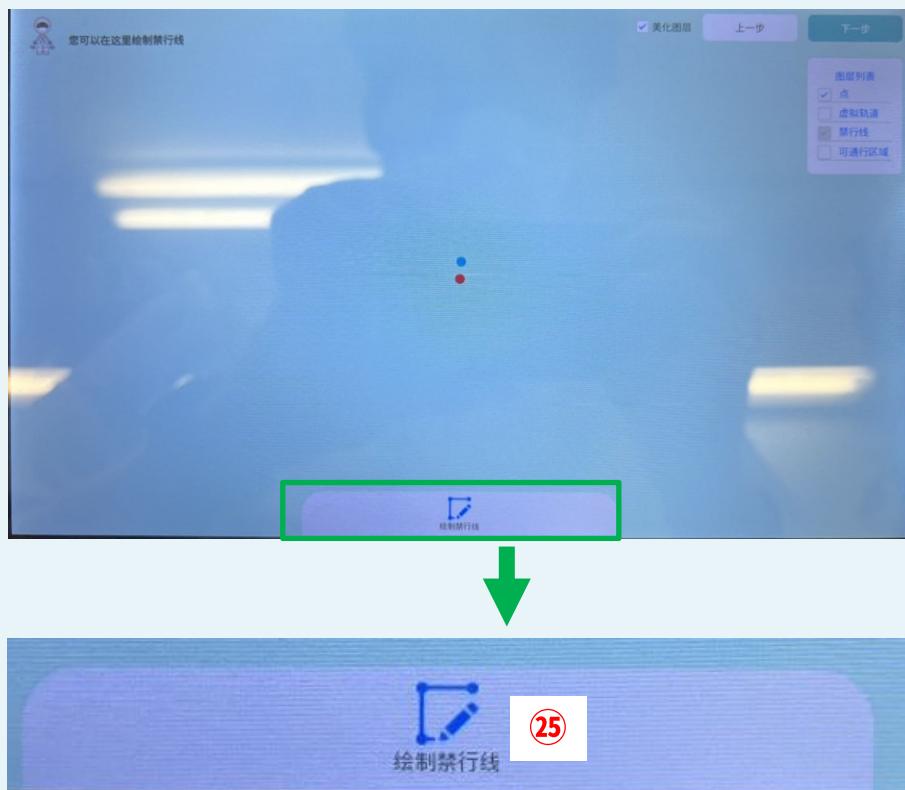
充電点は自動的に生成されるので、作成する
必要はありません。

マップ設定

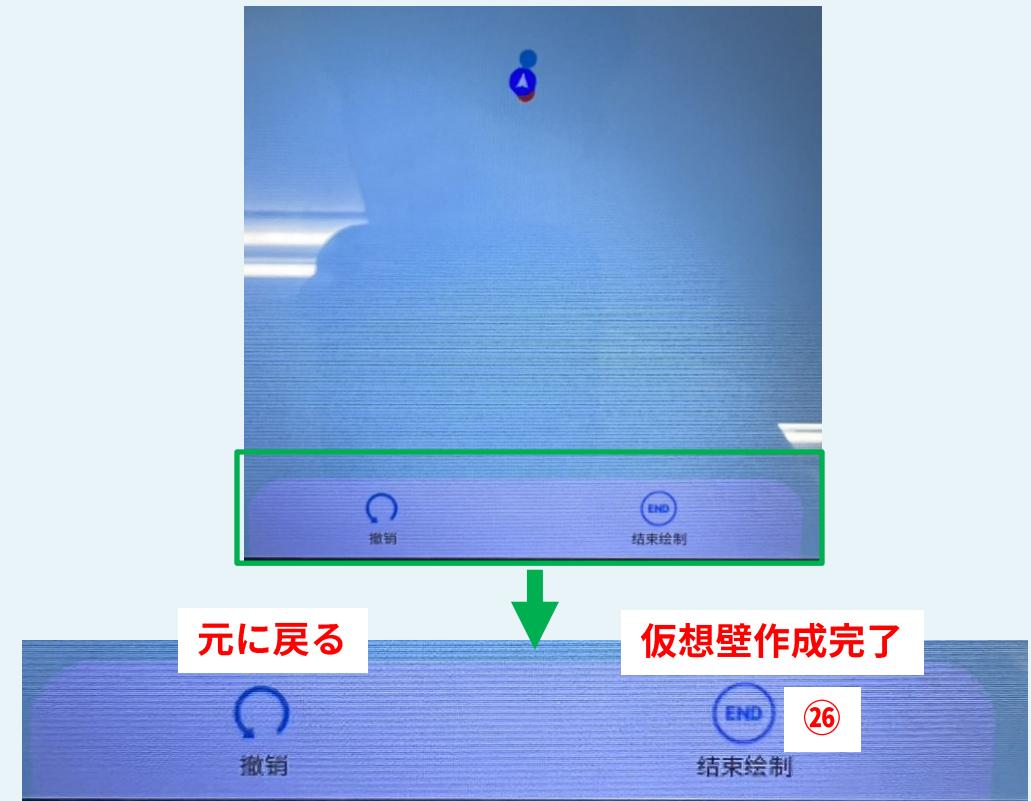


この画面から仮想壁を作成できます。

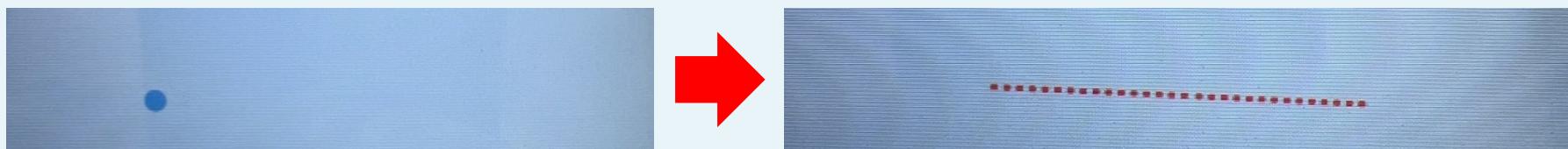
マップ設定-仮想壁作成



②⁵をタップして、仮想壁が編集可能です。

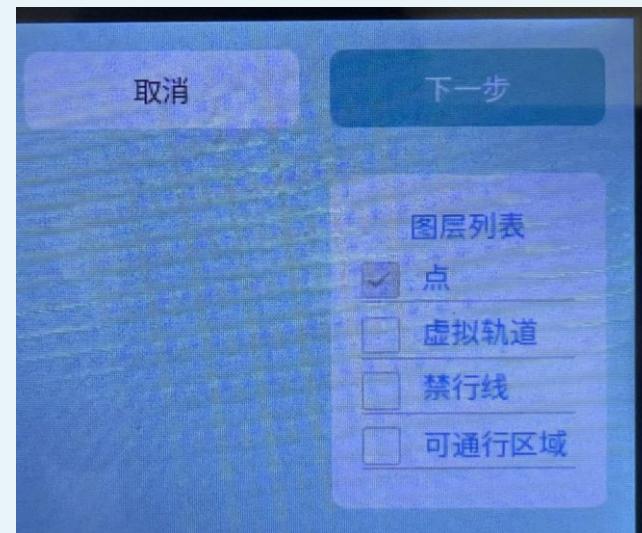
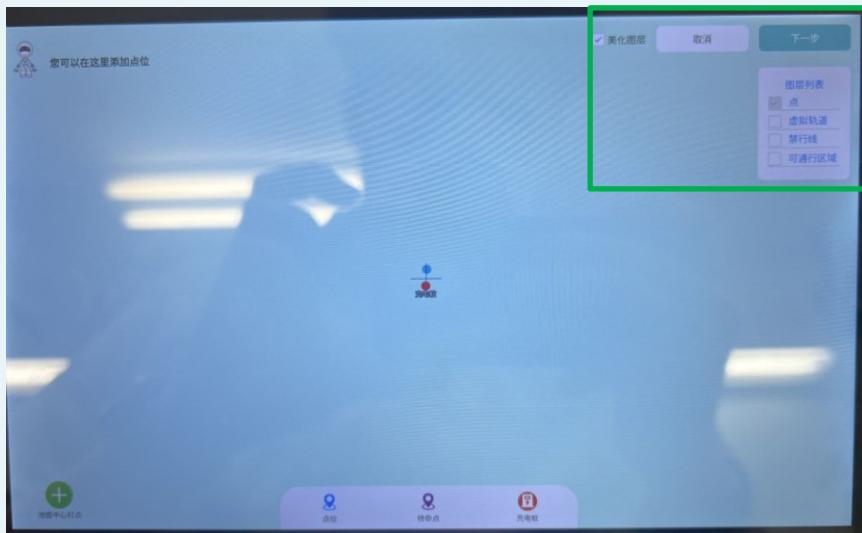


②⁶仮想壁を作りましたら、タップ
※仮想の壁を1つ作成するごとに、手順の25番と26
番の操作を繰り返す必要があります。



ここでは、線を引く方法ではなく、
点と点の間に自動的に直線を生成して仮想壁を作ります。

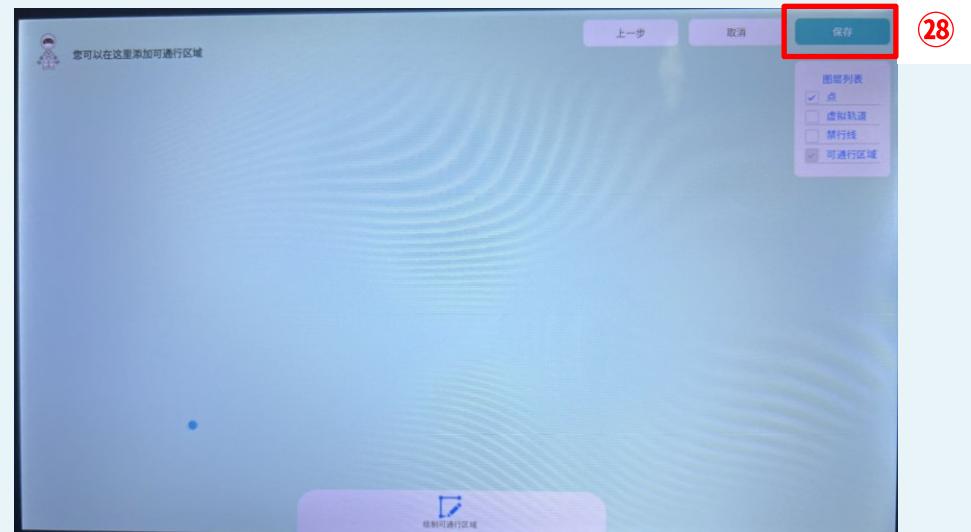
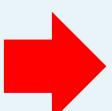
マップ設定-仮想壁作成



㉑「下一步」
(次) をタップ

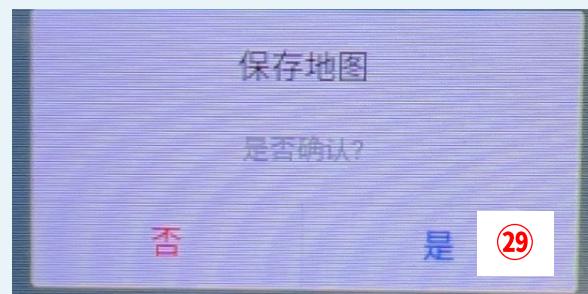


㉗右上の跳过 (スキップ) をタップ



㉘保存をタップ

マップ設定-編集完了



地図保存確認：
編集完了の場合、㉙「是」（はい）をタップ



この画面が表示された場合、
地図の作成が完了しました。

編集説明：

「点」の編集をタップ：

配達点：

5ページの手順番号⑯から

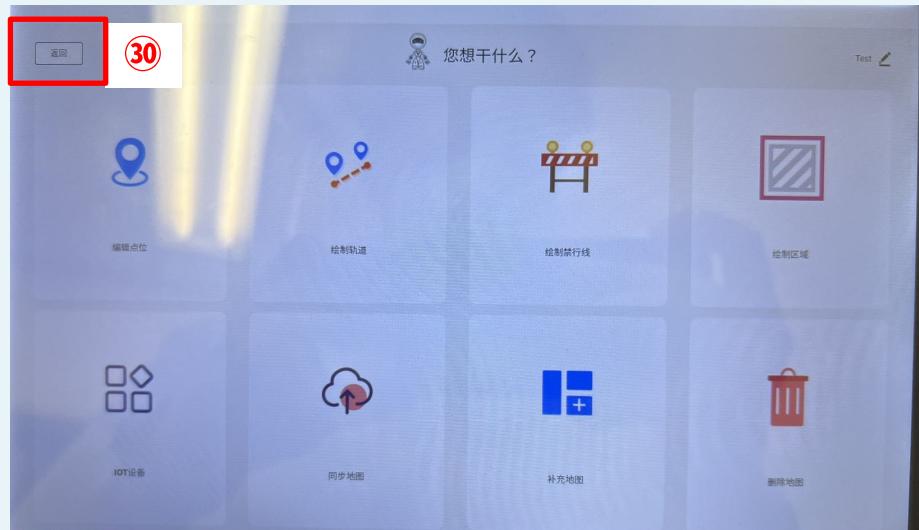
待機点：

6ページの手順番号⑰から

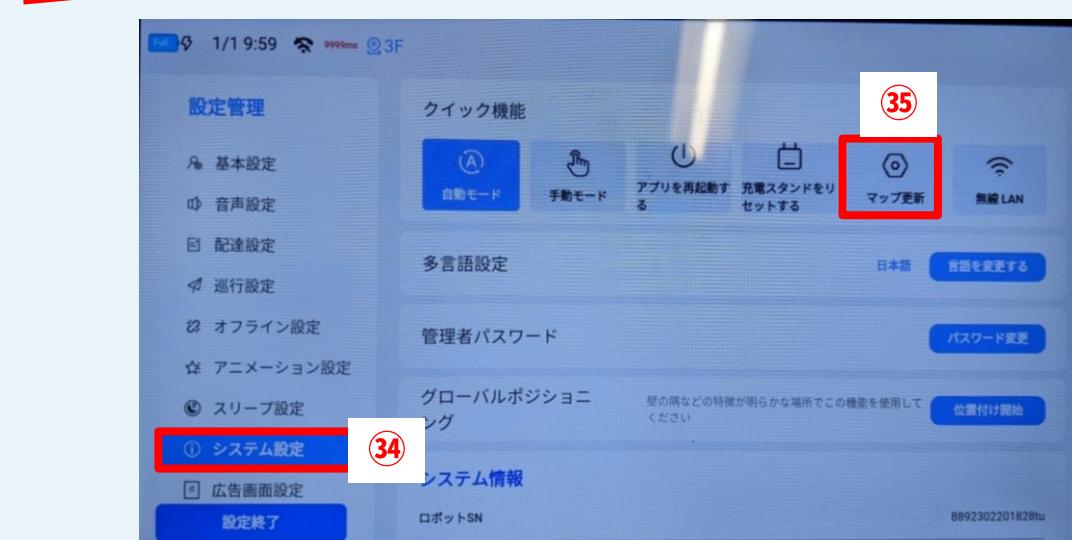
「仮想壁」の編集をタップ：

9ページの手順番号⑲から

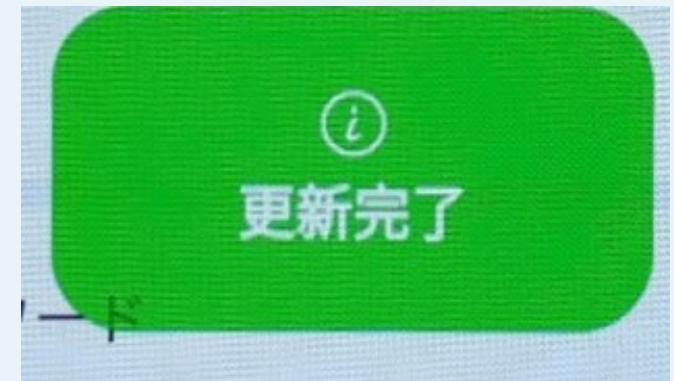
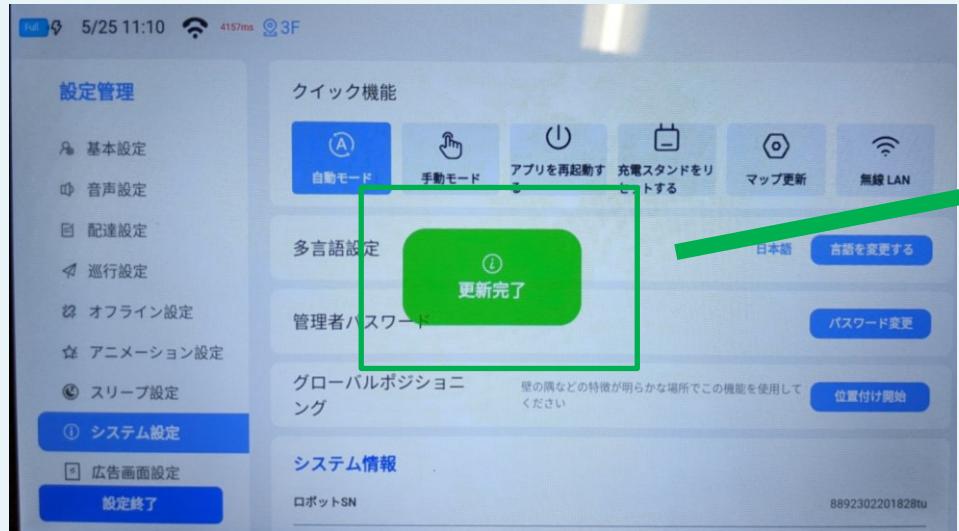
マップ設定-マップ作成した後の設定



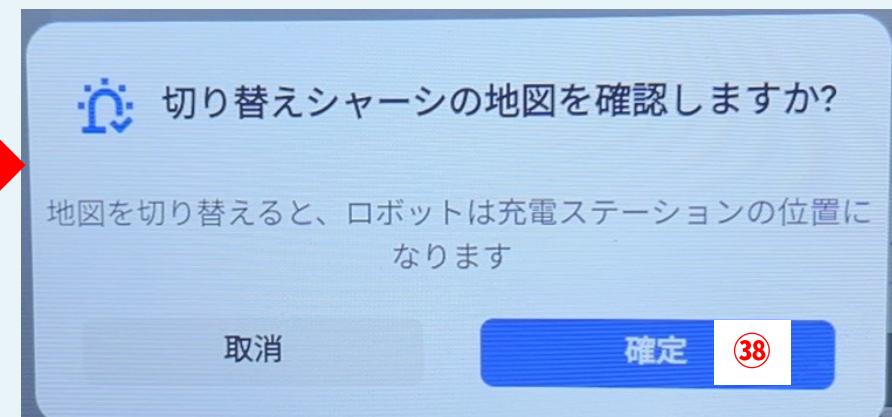
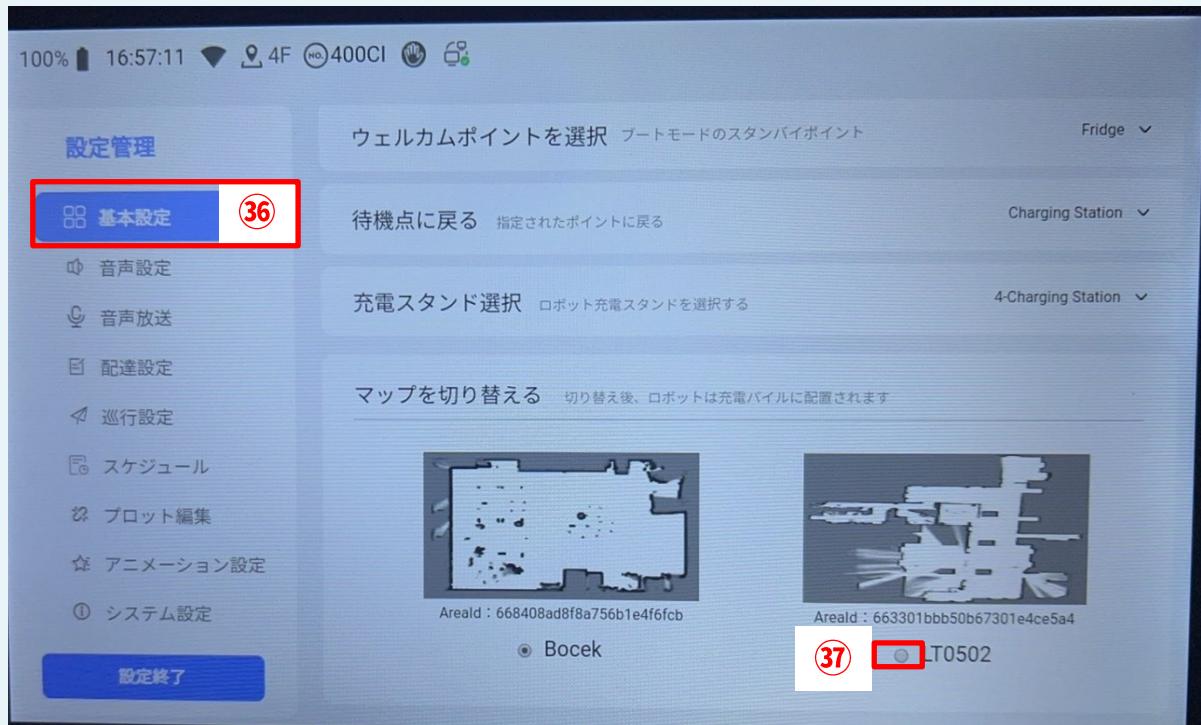
③三 「是」(はい)をタップ



マップ設定

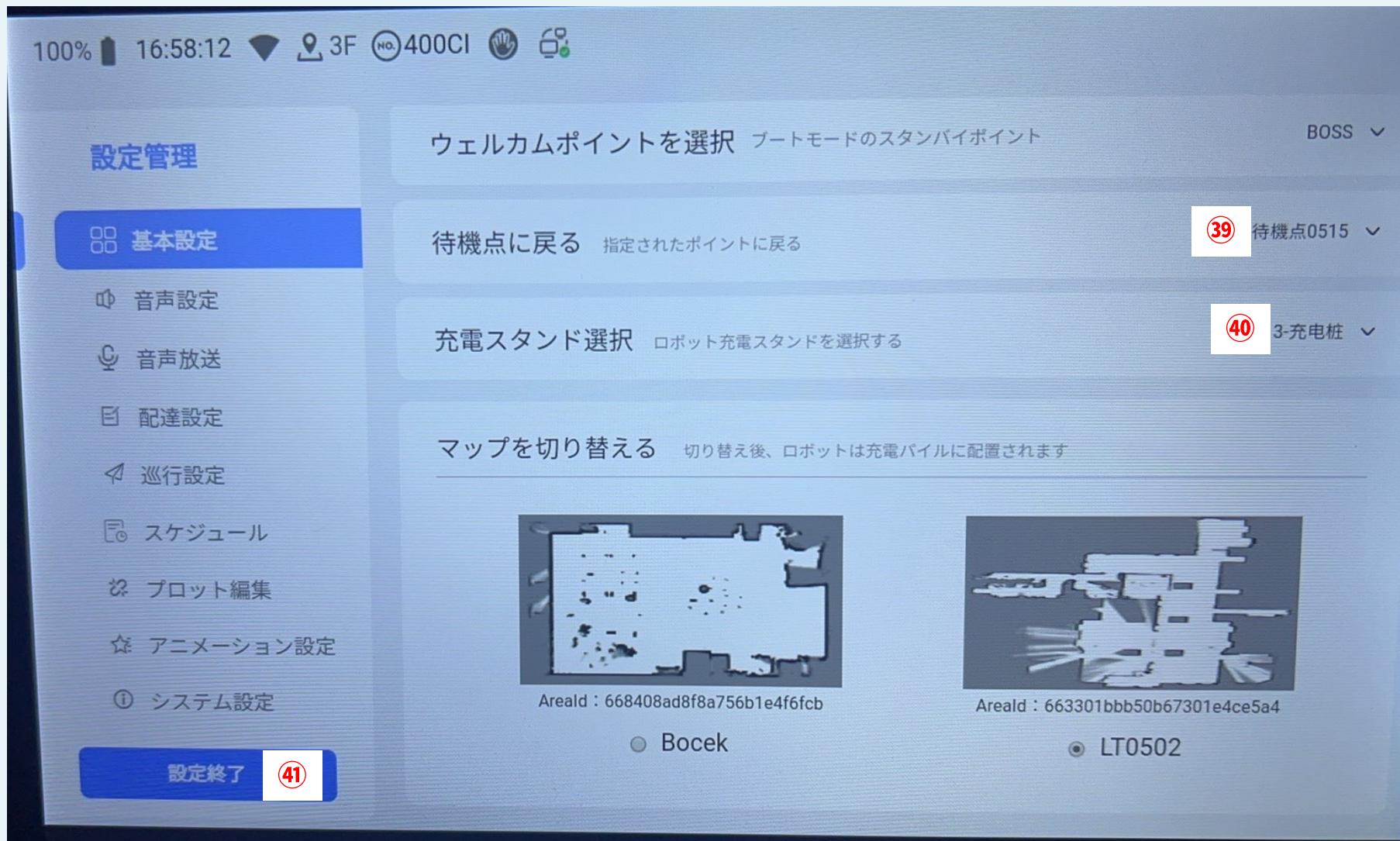


更新完了出たら、マップを使用可能になります。



- ③⑥基本設定をタップ
- ③⑦使用希望の地図を選択
- ③⑧確定をタップ

マップ設定



- ③⁹待機点を選択
- ④⁹充電ステーションを選択
- ⑤⁹設定終了をタップ



マップ設定は完了です！