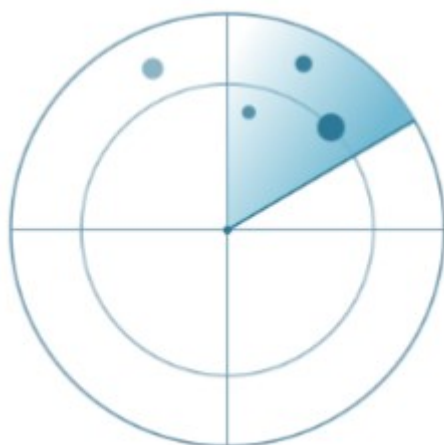




# 掃除ロボット Allybot-C2

## マップスキャン



# C2-マップスキャンの事前準備

## 1、事前準備-Wifiと接続



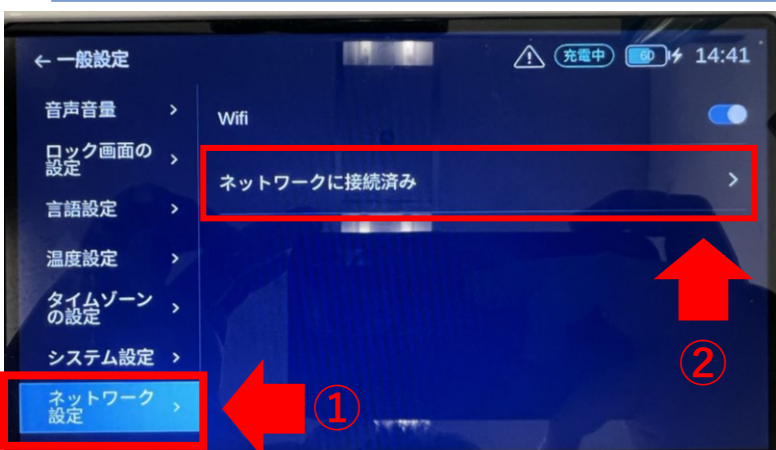
起動画面の右下にあるオプション（赤で囲んだ部分）をタップしてください。



オプションページを左にスライドして、2ページ目に移動します。



2ページ目の「一般設定」を選択します。



左側のリストの  
①【ネットワーク設定】  
右側項目の  
②【ネットワークに接続済】

※SSIDは半角英数字限定

順番にタップすると  
ネットワークの選択をできます。

## C2-マップスキャンの事前準備

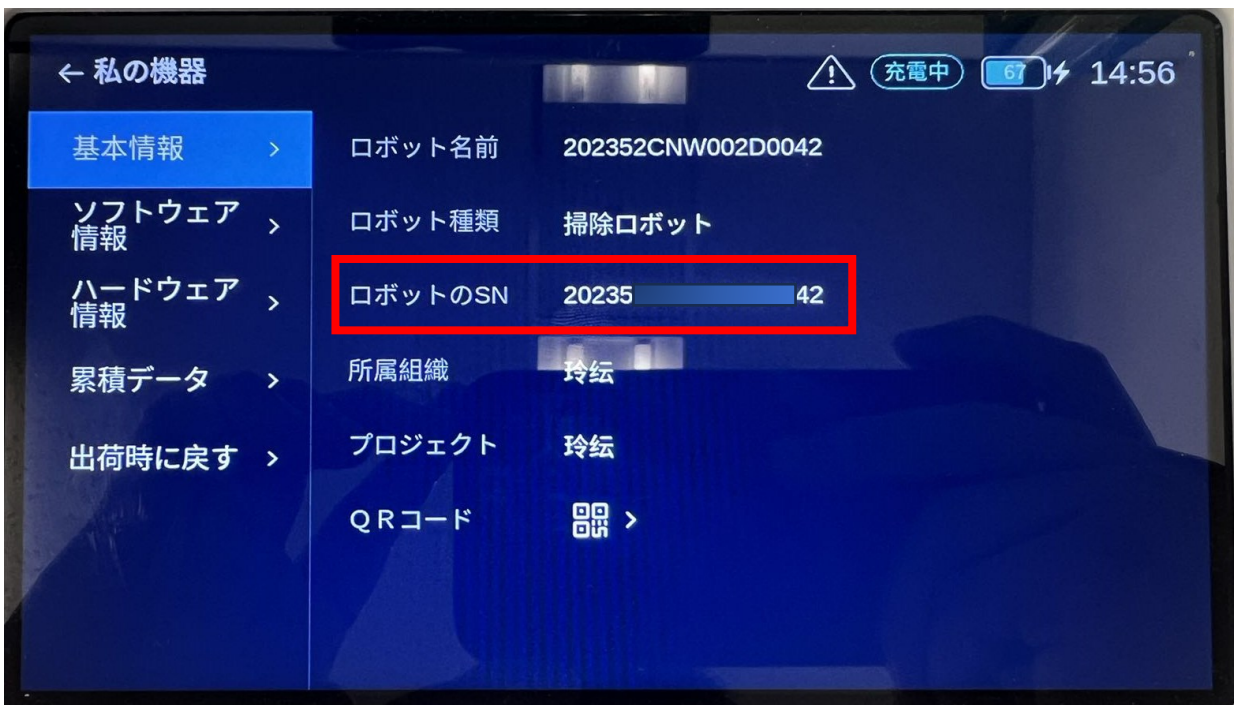
### 2、事前準備-ロボットのSN番号確認



起動画面の右下にあるオプション（赤で囲んだ部分）をタップしてください。



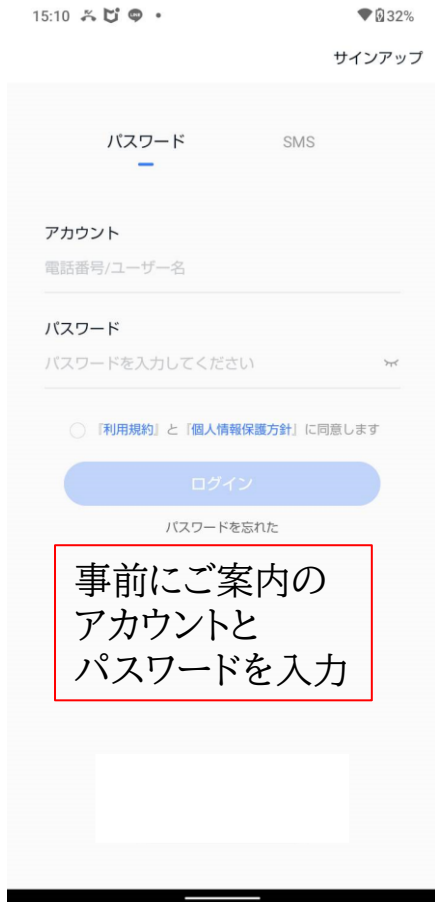
真中の「私の機器」をタップします。



左のリストをタップして、右にロボットのSN番号が確認できます。  
この画面を保持して、アプリを連携します。

### 3、アンドロイド端末でアプリ登録

①



事前にご案内の  
アカウントと  
パスワードを入力

②



ロボットのSN番号を入力してから  
検索をタップすると、検索されたロ  
ボットが下に表示されます。

③



表示されたロボットを押し続けて左  
にスライドすると、使用オプション  
が表示され、【使用】を選択するとバ  
インディングが完了します。

④



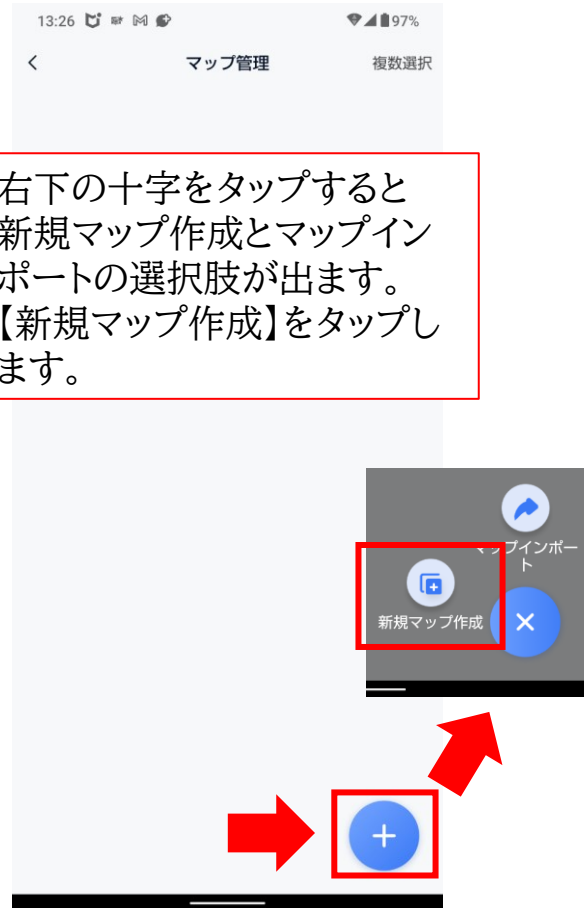
前のページ戻って、ロボットがアプリ  
で操作できます。

### 3、マップスキャン作業

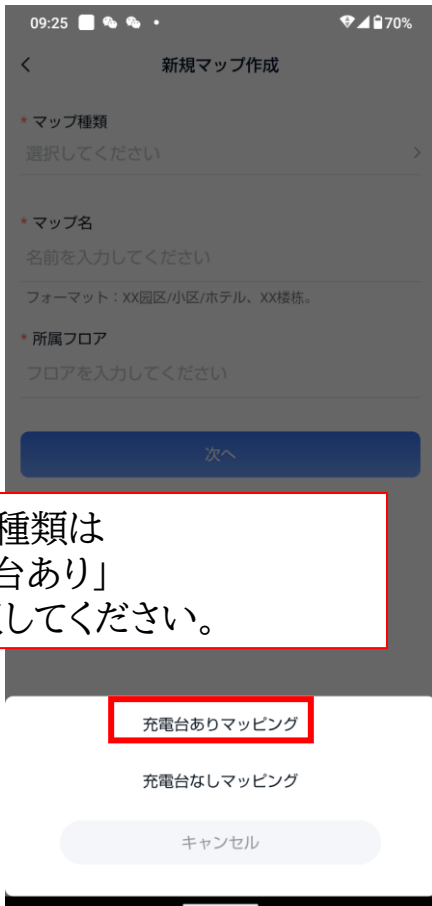
⑤



⑥



⑦

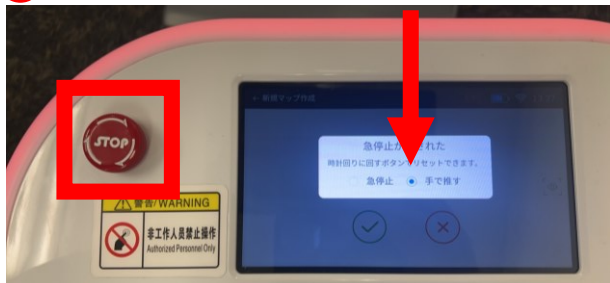


⑧



## C2-マップスキャン(手で押す編)

⑨



本体上部のSTOPボタン(停止ボタン)を押した後、本体画面に表示されるオプションから手動操作を選択してください。

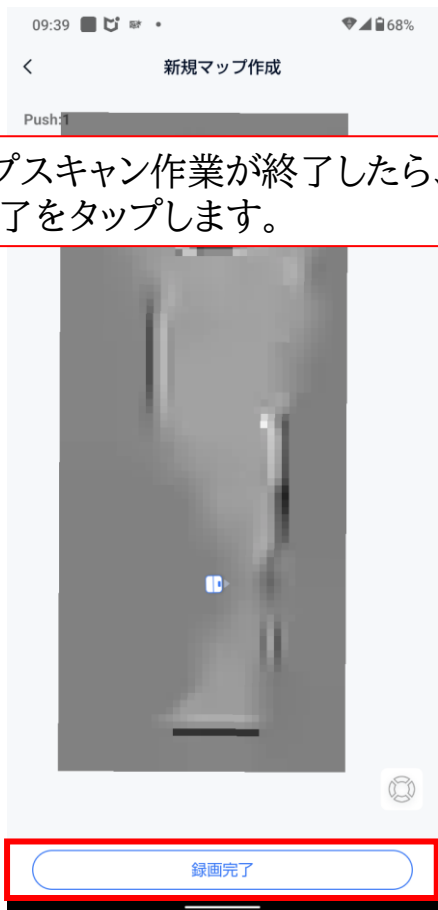
レバー調整ボタンを押してレバーを引き上げた後、ロボットを押して移動できます。地図のスキャンが完了したら、緊急停止ボタンを回すと解除できます。



レバー調整ボタン

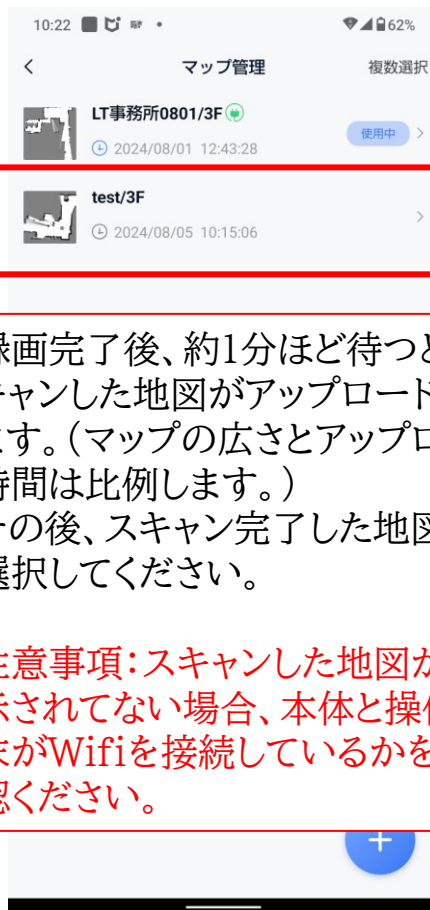


⑩



マップスキャン作業が終了したら、録画完了をタップします。

⑪



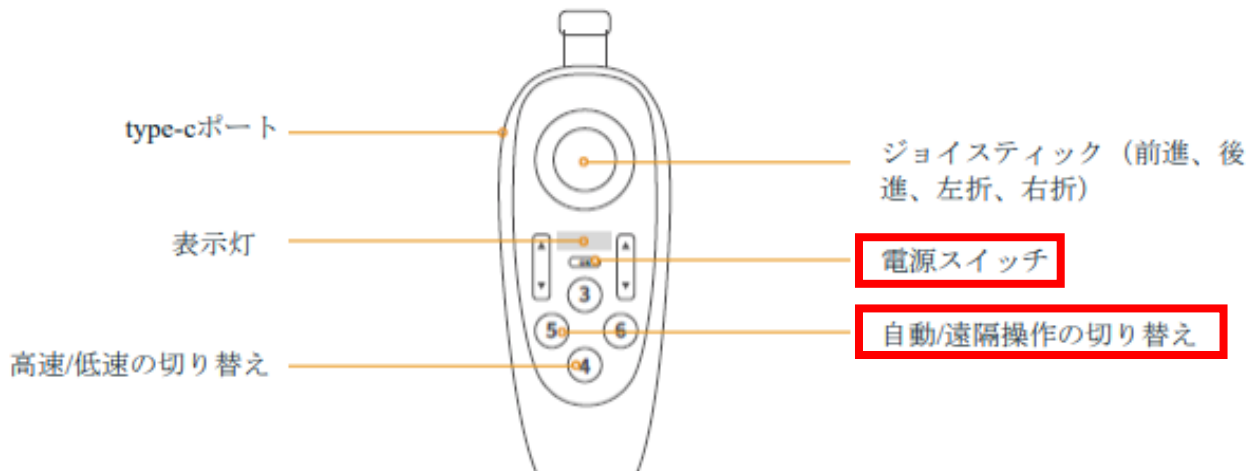
録画完了後、約1分ほど待つと、スキャンした地図がアップロードできます。(マップの広さとアップロード時間は比例します。)その後、スキャン完了した地図を選択してください。

注意事項: スキャンした地図が表示されていない場合、本体と操作端末がWifiを接続しているかをご確認ください。

## C2-マップスキャン(リモコン編)

⑨

リモコンの有効距離は50mです。

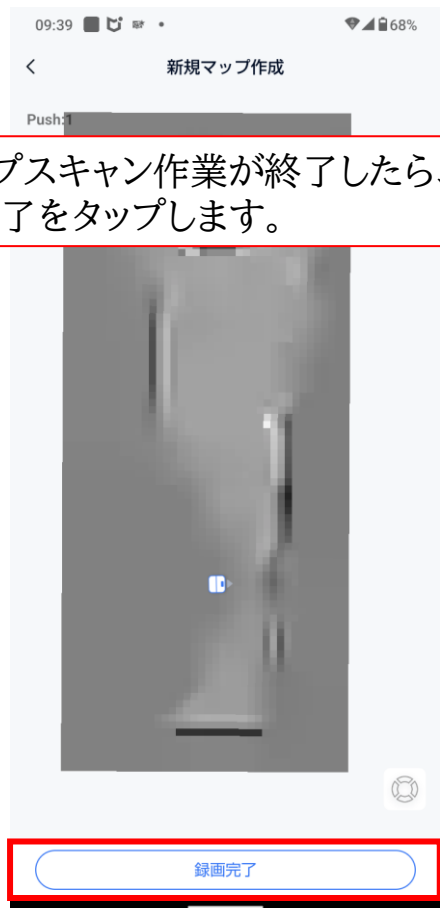


リモコンで操作する場合、まず電源スイッチ【ON】を長押しし、ピピ・・・と鳴った後、電源スイッチから手を放し、【⑤】ボタンを押してください。

※再度、リモコンの電源スイッチを長押しし、音が鳴ると電源は切れます。

⑩

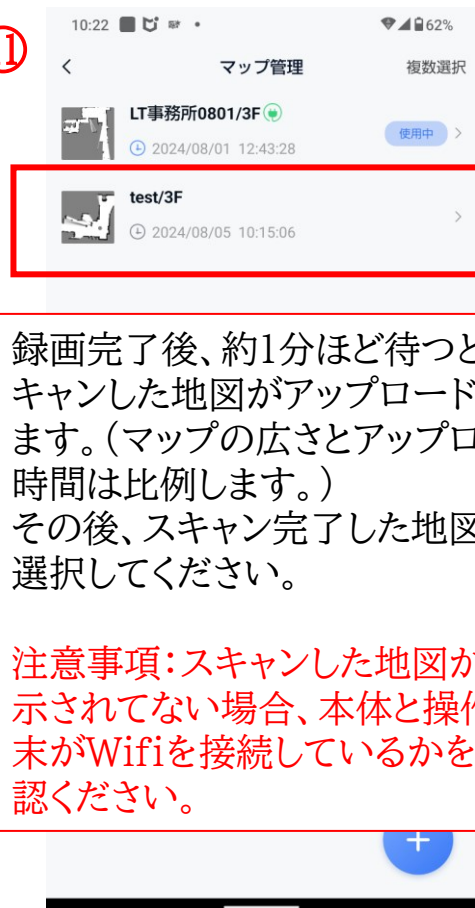
マップスキャン作業が終了したら、録画完了をタップします。



⑪

録画完了後、約1分ほど待つと、スキャンした地図がアップロードできます。(マップの広さとアップロード時間は比例します。)その後、スキャン完了した地図を選択してください。

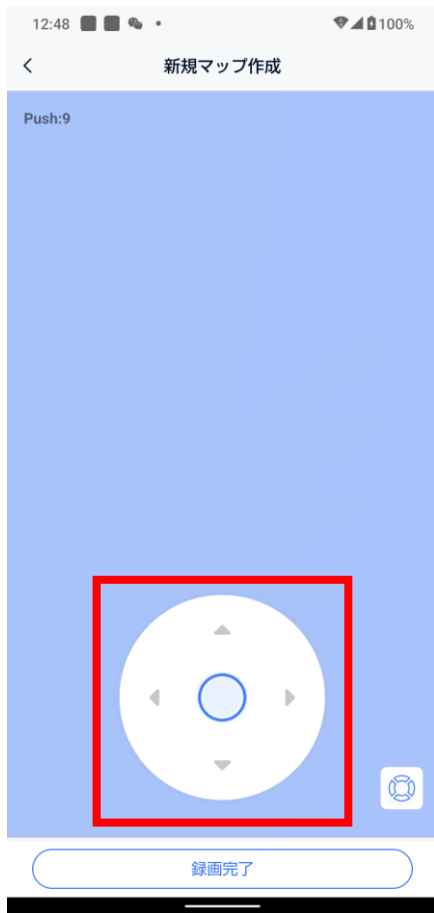
注意事項:スキャンした地図が表示されていない場合、本体と操作端末がWifiを接続しているかをご確認ください。



## C2-マップスキャン(アプリ編)

※操作時の本体の反応は、スマートフォンの性能やWi-Fiの環境により異なるため、**初心者の方は**、手動またはリモコンをご使用ください。

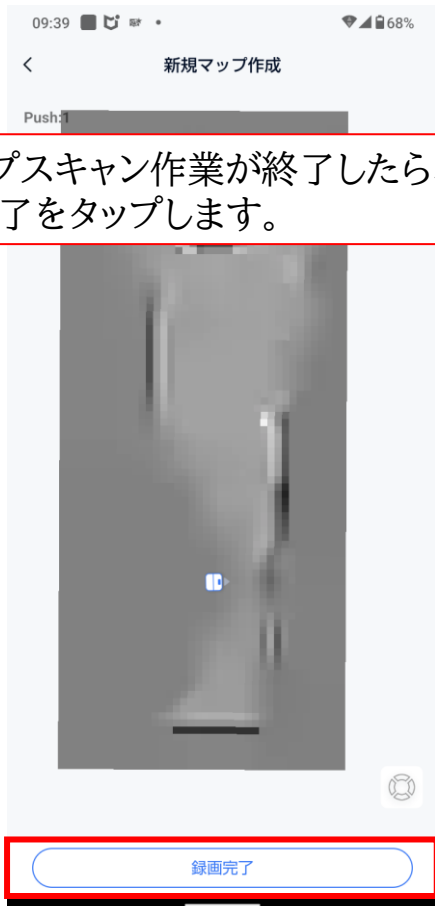
⑨



赤い範囲内に表示される移動画像は、上下左右に移動できます。

⑩

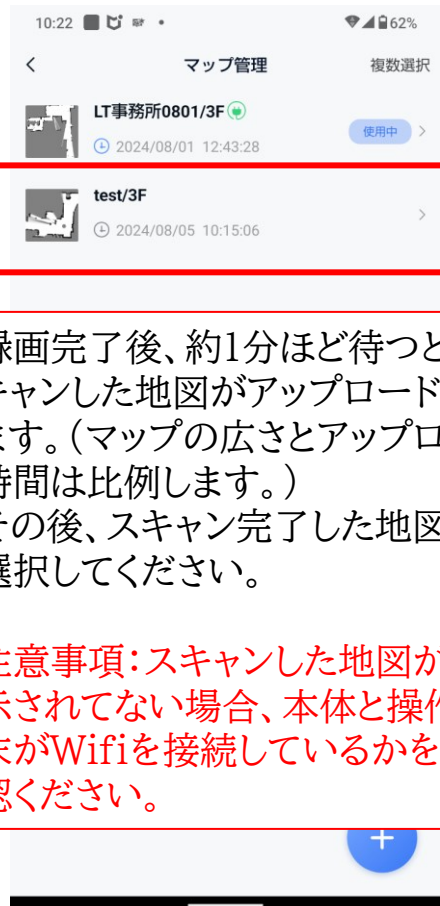
マップスキャン作業が終了したら、録画完了をタップします。



⑪

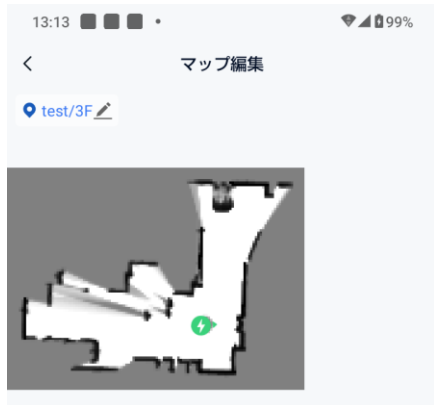
録画完了後、約1分ほど待つと、スキャンした地図がアップロードできます。(マップの広さとアップロード時間は比例します。)その後、スキャン完了した地図を選択してください。

**注意事項:**スキャンした地図が表示されていない場合、本体と操作端末がWifiを接続しているかをご確認ください。



## C2-マップ編集/作業エリア作成

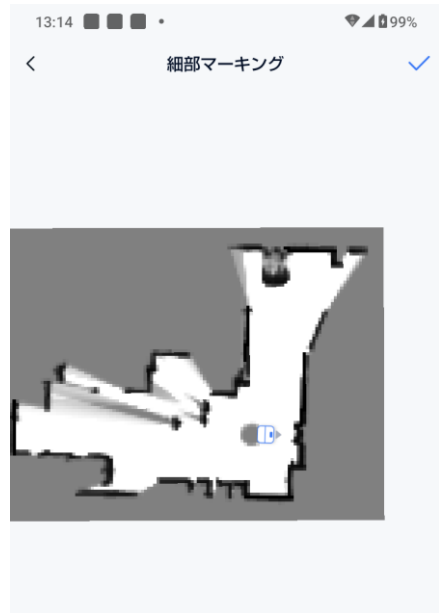
⑫



「細部マーキング」を選択し、通行禁止区域または通行可能区域を調整します。



⑬



設定したいエリアの種類を選択し、地図上の設定したい場所で調整を行います。



⑭



通行エリアとは本来通行できるがマップ上で障害物と認識されるエリアを通行可能にする機能です。

調整したら、右上のクリックをタップして保存できます。



⑮



計画管理をタップして、作業エリアの管理画面に入ります。



# C2-マップ編集/作業エリア作成

16



右上の十字ボタンをタップして、作業エリアを作ります。

17



プランのタイプに  
【描画エリア】=範囲だけ設定  
※設定したら、作業ルートを自動的に生成します。  
通常はこちらに選択してください

【路線描画】=作業ルートを描く  
※描画の通りにルートを生成します。

選択完了したら、次へをタップします。

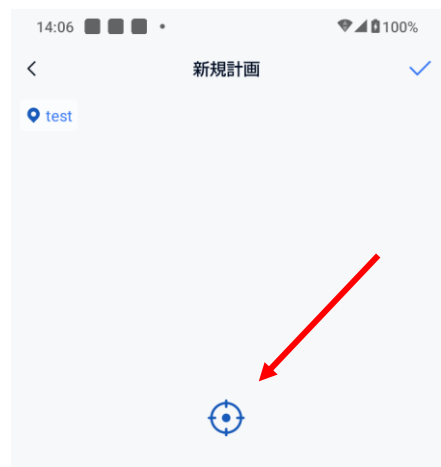


18



「描画エリア」地図全体がデフォルトで掃除区域に設定されています。調整が必要な場合は、削除を4回連続でタップして元のポイントを削除し、再設定してください。

19



画面の中央には照準のアイコンがポイントを追加する際の位置を示しています。

編集完了→右上のクリックタップ



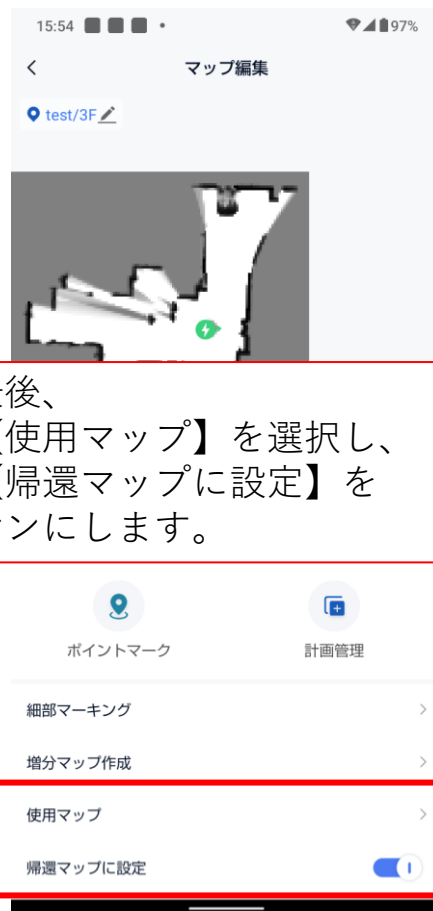
# C2-作業エリア作成

②0



左上の【<】矢印をタップして、設定画面を戻ります。

②1



最後、  
【使用マップ】を選択し、  
【帰還マップに設定】を  
オンにします。

以上、マップ設定を終了です

他の操作があれば、左上の【<】矢印を2回タップして、ホーム画面に戻ることができます。

