



Mars配膳ロボット

本体の設定説明

01	基本設定	P.2	07	プロット編集	P.7
02	音声設定	P.3	08	アニメーション設定	P.8
03	音声放送	P.4~5	09	システム設定	P.9~10
04	配達設定	P.6	10	その他の設定	P.11~12
05	巡回設定	P.7	11	広告画面設定	P.13
06	スケジュール	P.7	12	グレードアップ	P.13

常用モード



スピード配膳



複数配膳



直送



巡回



生日



道を

ホーム表示 ロボットアプリの画面に入ります。

スピード配膳 ▾

障害物回避モード 障害物に遭遇した場合のロボットの回避モード

柔軟な障害物回避モード ▾

充電後、待機ポイントに自動返還

閉じる ▾

ウェルカムポイントを選択 ブートモードのスタンバイポイント

待機 ▾

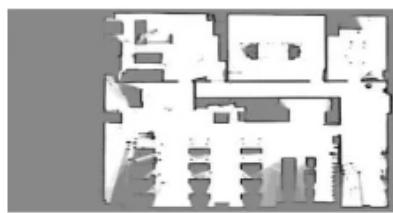
待機点に戻る 指定されたポイントに戻る

待機 ▾

充電スタンド選択 ロボット充電スタンドを選択する

3-充电桩 ▾

マップを切り替える 切り替え後、ロボットは充電バailに配置されます



AreaId : 66a73f38b9d212f3d6bf7e2a



AreaId : 66c297cdd381c767f7aef774

● Ksk

○ LTバックアップ用 (削除しないでください)

モードをタスクバーにピン留めする（オン/オフ）

メインモード設定（ロボット起動する時の表示モード）

障害物に会った時の避ける方式

自動充電後に待機点に待機するかどうか（オン/オフ）

ウェルカムポイントの設定

待機ポイントの設定

充電ステーションの設定

使用マップの選択

サウンドコントロール

開く

システム音量

- 40% +

BGM

- 40% +

音声アナウンス

- 40% +

障害物回避表示

- 40% +

BGM選択

Spring ▾



音声オン/オフ

システムの音量調整（ロボット全体の音量）

BGMの音量調整（移動中の音楽）

音声アナウンスの音量調整（出発や到着などのアナウンス音量）

障害物回避の音量調整（回避時のアナウンス音量）

BGMの曲選択

アップロードした曲を選択

アップロードは更新タップして、
アップロード画面に入ってください。

音声放送

↑ 更新

タスク開始 

Default ▾

ウェイポイント到着 

Default ▾

タスクを続ける 

Default ▾

誕生日の祝福 

Default ▾

ガイドを開始 

Default ▾

ガイド到着 

Default ▾

障害物に遭遇 

Default ▾

暴力的な推進のプロンプト 

Default ▾

充電ステーションが見つかりません 

Default ▾

ゲートを通過する 

Default ▾

自動ドアを通過する 

Default ▾

こちらでは、アップロードする音楽ファイルを選択して、音声の変更を行うことができます。

エレベーター到着 エレベーターに入る エレベーターに入ることができませんでした エレベーター内でボタンを押す 階層到着 助けを求めるためのエレベーターコール 

Default	▼

こちらでは、アップロードする音楽ファイルを選択して、音声の変更を行うことができます。

音声放送

 更新タスク開始 Default ウェイポイント到着 Default タスクを続けろ Default 

指定音声の設定は「↑更新」をタップして、アップロード画面に入り、音声データをアップロードすることができます。

指定音声アップロードできましたら、タスク音声に切り替えることができます。

スマートトレイスイッチ



センサー有効設定 この層がオフになった後は、トレイの検出は行われません

第1層

第2層

第3層

第4層

物を取ってからカウントダウンを離れる

0s

60s

エラートレイアラーム



配達完了後停留時間 取り出しポイント到達後停留時間

0s

300s

300s

配達休止時間 一時停止後、時間カウントダウン

5s

60s

300s

移動速度 ロボットの移動速度を設定する

43cm/s

10cm/s

120cm/s

バンプ減速 係数が小さいほど、速度が遅くなります (凹凸のある路面で)

0

0.5

1.0

到着後の返品不可 スイッチオン後に返品しないでください



回転速度制限



後退機能設定 シーンに応じて異なる後退戦略を選択

能動的後退 ▾

カスタムのお気に入り ポイントを分類して管理でき、最大10つのカテゴリを追加可能

追加

トレイのセンサーライドなど
使用するかどうか (オン/オフ)

センサー有効にするトレイ選択

トレイに置いているものを取られた場合、どれくらいの時間
を待ち、次のタスクを行う

エラー提示 (オン/オフ)

配達ポイントに到着後、何秒を待ってから次のタスクに移動

緊急ボタンや画面タップなどの一時停止の時、
もし指示をしないと、何秒後に元のタスクを続けます

ロボットの移動スピードの調整

バンプ減速の強さ
(凹凸路面、点字ブロック、小さい段差などの時)

全ての配達を終わっても、待機ポイントに戻りません

回す時、減速するかどうか

障害物回避などの後退機能を選択

タスク分類

クルーズ滞在時間 クルーズポイントでの待ち時間

0秒  5分

移動速度 ロボットの移動速度を設定する

10cm/s  120cm/s

巡回時、各ポイントを待ちますか？

各ポイントに待ち時間

移動スピードの調整

スケジュール

スケジュール

定時で充電ステーションに戻る 定時で待機ポイントに戻る カスタムスケジュールタスク

開始時間	タスク名	分類	サイクル数	ルート本	繰り返し	ステータス	操作
データなし							

ロボットのスケジュール設定（平日、祝日など）

プロット編集

地図管理

地図を編集する

マップ作成、編集（マニュアルは別紙参照）

アニメーション設定

異なる状態のアニメーション表示をカスタマイズできます

対応フォーマット : GIF、MP4

サイズ: 1280*800

リソースサイズ : 1MB以内

編集

給食動画



Default ▾

配達アニメーションの選択



Default ▾

アニメ巡り



高速アニメーションの選択

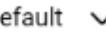


Default ▾

アニメーション



帰還アニメーションの選択



Default ▾

ブートアニメーション



案内アニメーションの選択



Default ▾

自動スリープアニメーション

ロボットはアイドル状態で、一定時間操作がないと画面がスリープモード

に入ります

永遠に  1800  60 

スリープアニメーションの選択

タッチパネルのアニメーションをアップロードや変更など
アップロードの
データ種類
データサイズ
データ大きさ

配送時のアニメーション

アップロードしたアニメーションの選択

巡回時のアニメーション

アップロードしたアニメーションの選択

戻る時のアニメーション (待機ポイント、充電ステーション)

アップロードしたアニメーションの選択

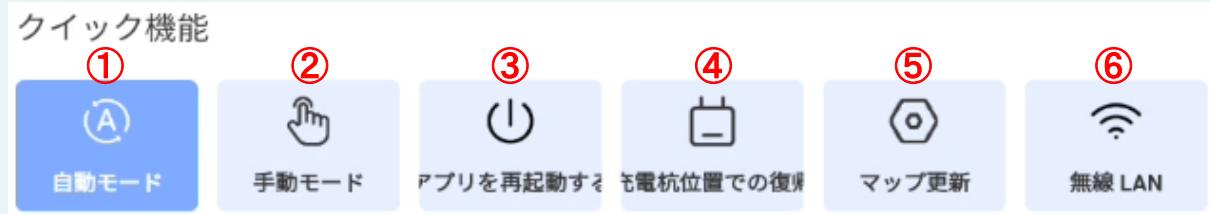
案内時のアニメーション

アップロードしたアニメーションの選択

画面のスリープ時間を設定

「永遠に」 = スリープしません

スリップ時のアニメーション選択



- ①自動配膳
②手動配膳
③タッチパネルのみ再起動

- ④充電ポイントから位置回復
⑤編集後のマップを更新
⑥WIFI設定



ロボットの言語変更

「設定」のパスワードの変更

ロボットの現在場所確認



ロボットのシリアル番号

バージョン更新

ネットワーク情報

SSID	KSK
ヘッドシェルMACアドレス	56:69:b0:2a:9e:a3
ヘッドシェルIPアドレス	192.168.25.2
ヘッドシェルWLAN MACアドレス	e8:51:9e:89:87:df
ヘッドシェルWLAN IPアドレス	192.168.68.52
シャーシMACアドレス	d8:3a:dd:78:91:a9
シャーシIPアドレス	192.168.12.1
ICCID	898604E8102380225660
IMEI	864081067843263

工場出荷時の設定を復元

工場出荷時のデフォルト設定を復元

設定を復元

初期状態に戻す（回復）

障害に遭遇して動けなくなった後の帰宅時間

障害にひっかかった後の帰還時間を設定する

1800

0  3600

- 1800 +

バッテリー設定 カスタマイズ可能なドッキング用バッテリーレベルのしきい値

ドッキング用バッテリーレベル アイドルがこの電力量未満のリターンパイル

15

0  100

- 15 +

強制的なドッキング用バッテリーレベル タスクが電力量未満の強制戻し

10

0  100

- 10 +

エレベーター予約失敗リターン



ライトストリップの設定 異なる状態のカラーやモードをカスタマイズできます

アイドル状態

ゆっくり息をする, 青色 >

タスク状態

常時点灯, 青色 >

到着状態

息をして, 黄色 >

故障状態

点滅赤色, 赤色 >

充電状態

ゆっくり息をする, 緑色 >

移動ルートに障害物があるため、配達ポイントまで移動できない場合、一定時間待機し、それでも配達できない場合はタスクを終了し、待機ポイントに戻ります

タスクがない場合、電量が「? %」に達すると、ロボットを充電ステーションに戻して充電します

タスクの有無に関係なく、電力が「? %」に達すると、自動的に充電ステーションに戻り、充電を始めます。

エレベーターの予約ができなければ、
待機ポイントに戻ります
(エレベーターと連携する場合)

スマホトレイのスイッチ (オン/オフ)

待機時のライト状態

タスク時のライト状態

到着時のライト状態

エラー時のライト状態

充電時のライト状態

食事ピックアップロケーター



画面ロック タスクの編集にはパスワードが必要です



生産ライン呼び出し



オートホールドスイッチ ロボットが待機状態のとき、ロックモードになります



緊急停止設定 緊急停止後、ロボットの車輪をロック



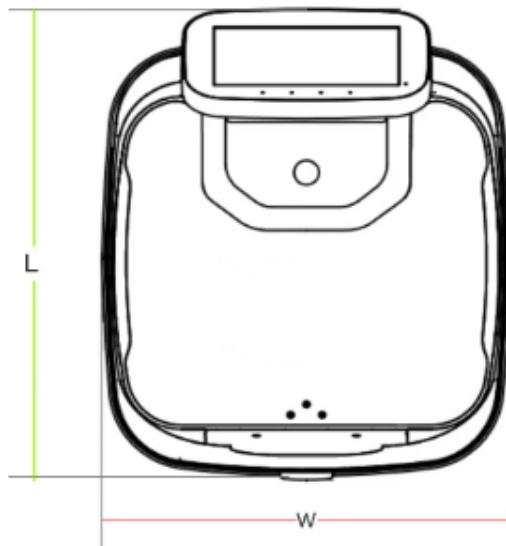
ロボットプロファイルライン 変更すると、ロボットの通過性と障害物回避能力が変わりますので、注意してください。

基本 高度な

長い (L) : 0.586

単位はメートルです。例えば、長さが60センチメートルの場合は0.60と入力してください

広い (W) : 0.496



リセット

保存

アップロードの

LIEN TRADE
lian-trade.jp

画面ロック (オン/オフ)

巡回時のアニメーション

停止時にロボットのブレーキの状態 (オン/オフ)

緊急ボタンを押すとロボットのブレーキ状態 (オン/オフ)

ロボットの長さと広さの調整

この調整は、ロボット本体の体積を変更するものではなく、機器のセンサー装置に関するデータの調整です。

※

ご自身での調整はお控えください。調整が必要な場合は、必ずLien Trade株式会社にご連絡ください。

※

私的に調整を行い、その結果機器の故障等の事故が発生した場合、一切の責任を負いません

広告画面の状況

広告画面ソフトウェアバージョン: **接続済み**

開く

リソースパッケージ選択

最終更新日時: **リソースバンドルの選択**

ハードウェア制御

音量制御 **- 0% +**

広告スクリーンのスイッチ（オン/オフ）

広告スクリーン用のデータ設定 アップロード、選択

広告スクリーンの音声調整

グレードアップ

グレードアップ インストールパッケージをアップロードした後にアップグレードします

インストールする前に、ロボット管理プラットフォームからzipパッケージをダウンドロードしてください

更新

インストールが成功すると、ロボットの上位コンピュータが再起動します

メーカー用のバージョン更新機能 こちらの操作はお控えください