



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	巡行設定	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

基本設定

常用モード



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 ▼

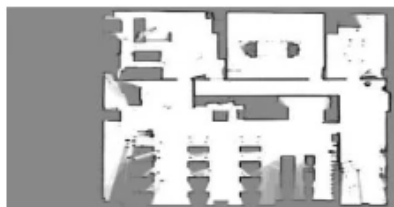
待機点に戻る 指定されたポイントに戻る

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-充電桩 ▼

マップを切り替える 切り替え後、ロボットは充電パイルに配置されます



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 ▼

BGM選択

更新

Spring

✓

Minuet

○

Happy Birthday To You

○

Frühlingslied

○

取消

確定

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 	Default ▼
エレベーターに入る 	Default ▼
エレベーターに入ることができませんでした 	Default ▼
エレベーター内でボタンを押す 	Default ▼
階層到着 	Default ▼
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 ▼
タスクを終える 	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たら、タスク音声に切り替えることができます。

配達設定

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



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



配達休止時間 一時停止後、時間カウントダウン



移動速度 ロボットの移動速度を設定する



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）



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に 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

トレイのセンサーやライドなど
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きます

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

巡行設定

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 84cm/s 120cm/s

巡行時、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

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

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 60 1800 - 60 +

スリープアニメーションの選択

Default ▼



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

巡行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

スリッ時のアニメーション選択


クイック機能

①




自動モード

②




手動モード

③




アプリを再起動する

④




充電ポイントからの位置回復

⑤



マップ更新

⑥



無線 LAN

多言語設定

日本語

言語を変更する

管理者パスワード

パスワード変更

位置決め

壁の隅などの特徴が明らかな場所でこの機能を使用してください

位置付け開始

システム情報

ロボットSN	8982401a02733i5
ロボットバージョン	3.7.4 (241218(058f01)-170)
ロボットシャーシバージョン	2.10.8-pi64 / 1.3.43
ロボット SDK バージョン	1.0.125
初回アクティベーション時間	データなし

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）

その他の設定

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



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

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



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杭戻し



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。

エレベーター予約失敗リターン



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)

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 >

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

その他の設定

食事ピックアップロケター



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

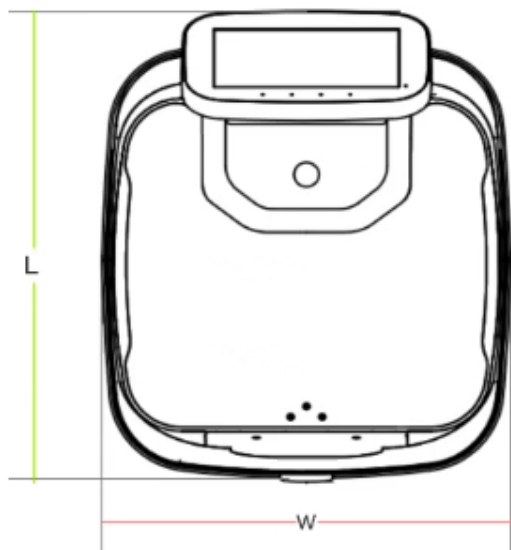


緊急停止設定 緊急停止後、ロボットの車輪をロック



ロボットプロフィールライン 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

画面ロック (オン/オフ)

巡行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)

ロボットの長さや広さの調整

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

広告画面設定

広告画面の状

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