

# 1. インストールと実装

(P)=PuduBot、(B)=BellaBot、HolaBotを示す。

	現象	原因	解決方法
1	新しいロボットの起動後にアクティベーションが失敗する理由	①ロボットがネットワークに接続されていない ②クラウドプラットフォームがバインドされていない	①ネットワークを確認して接続する。 ②ロボットをクラウドプラットフォームにバインドします。  (P・B)
2	<自己診断のエラー> 「CheckCamera missing file /sdcard/pudu/config/camera.config」の対処	カメラ構成ファイルがありません。	マッピングツールに入り、カメラパラメータの初期化が完了するのを待ちます。  (P・B)
3	<自己診断のエラー> 「CheckCamera missing file /sdcard/pudu/config/camera.config」の対処	RGBD構成ファイルがありませんrgbld.json	RGBDプレビューツールを入力して再構成します。  (P・B)
4	本体apkをアップグレードするには、マシンシステムがどのくらいのバッテリー電力が必要ですか？		本体を個別にアップグレードする場合、システム電力は20%必要 Androidシステムファームウェアも含む場合は50%以上必要  (P・B)
5	天井マーカの間隔の決定方法  ・異なる天井高さの間の間隔を決定する方法は？		・天井高さが2～2.5mの場合 ⇒マーカ間隔は0.8m ・天井高さが2.5～4mの場合 ⇒マーカ間隔は1.2m ・天井高さが4～5mの場合 ⇒マーカ間隔は1.5m ・天井高さが5～5.5mの場合 ⇒マーカ間隔は2m ・天井高さが6.5～8mの場合 ⇒マーカ間隔は2.5m  (P・B)
6	新しいマップを作成した後、マッピングツールからロボット本体のapkにジャンプした後、セルフチェックが失敗するのはなぜですか？	新しいマップにトポロジパスがありません(静的マップのみ)	インストールツールを使用して、新しく作成したマップをプルしてルートを描画し、マップをロボットにプッシュしてセルフチェックを完了してください。  (P・B)

	現象	原因	解決方法
7	画像をプッシュして地図を保存した後、静止画像に1つ以上の大きな楕円が表示されるのはなぜですか？		<p>マッピングツール「キャプチャした画像のプレビュー」を開き、逸脱の理由を分析します。</p> <p>インストールツール上のSendMap-MapCheckで道路状況を確認してください。</p> <p>1.コードに2つの数字がある場合は、マークが重複若しくは誤認識があります。</p> <p>2.誤認識の原因がコードのオクルージョンまたは品質である場合は、貼直しを行いマッピング操作を再実行してください。</p> <p>3.ロボットを押して天井マークを読み込む速度が速すぎるので、ゆっくり押して読込してください。</p> <p>(P)</p>
8	テーブル番号をグループ化する方法は？		<p>1.PCツールで、[表示-&gt;要素リスト]を順番に選択</p> <p>2.[グループの追加]で実際のシーンに応じてグループに名前を付けます</p> <p>3.グループ化するテーブルを選択し、マウス右ボタンで[グループに追加-]を選択します。</p> <p>4.グループ化が完了したら、マップをロボットに送信します。</p> <p>以上でグループ化が出来ます。</p> <p>(P・B)</p>
9	下向きRGBカメラの修正方法？		<p>1.RGBDプレビューツールを立上ます。</p> <p>2.マシンの前の1m以内に障害物がなく、地面が平らであることを確認します。</p> <p>3.RGBDの下構成をクリックすると、プロンプトが表示されたら正常に構成できます。</p> <p>(P・B)</p>
10	PCツールにドアウェルカムポイントを追加するにはどうすればよいですか？		<p>1.PCツールをロボットと接続し、ロボットの位置を検出して、ドアのアプローチポイントを設定する必要がある位置（通常はレストランのドア）にロボットを押し込みます。</p> <p>2.[ドアウェルカムポイント]ボタンをクリックで追加</p> <p>(P・B)</p>
11	店舗内に2台のロボットがあり、「一時停止および待機位置」モードに設定する必要がある場合はどうすればよいですか？		<p>1.配膳ポイントと一時停止ポイントを追加します。</p> <p>2.スケジュール構成で一時停止待機距離を設定します。</p> <p>3.配膳ポイントと一時停止ポイントを同じグループに入れてから、マップを送信します。2つだけ指定します。</p> <p>(P・B)</p>


	現象	原因	解決方法															
12	店舗内に複数のマシンがあり、「フリーストップ」を設定するには、どうすればよいですか？		<p>1. ロボットと同じ数の配膳ポイントを設定します。</p> <p>2. すべての配膳ポイントと同じグループに入れてから、マップをすべてのロボットに送信します。</p> <p>注：同じグループで、PCツールの最初は優先度の高い食事スポットです。ロボットは常に優先度の高い食事スポットを優先します。</p> <p>(P・B)</p>															
13	地図作成ツールで双方向の経路を作成するにはどうすればよいですか？		<p>1. 双方向経路に対応するプロパティを設定する</p> <p>a. DualWidth: 自動生成(但し、1.6m以上の道幅が必要)</p> <p>b. MiddleMode&amp;LeftMode: 以下の条件で設定が可能となります。</p> <table><tr><th>MiddleMode</th><th>LeftMode</th><th>通行方法</th></tr><tr><td>false</td><td>false</td><td>右側通行</td></tr><tr><td>false</td><td>true</td><td>左車線維持</td></tr><tr><td>true</td><td>true</td><td>中央を運転 (左に避ける)</td></tr><tr><td>true</td><td>false</td><td>中央を運転 (右に避ける)</td></tr></table> <p>2. ノードを作成します。 [ノードの作成]をクリックして、対応する双方向経路を自動的に生成します。青いパスは自動生成された双方向経路で、赤い円は自動生成されたノードです。</p> <p>(P・B)</p>	MiddleMode	LeftMode	通行方法	false	false	右側通行	false	true	左車線維持	true	true	中央を運転 (左に避ける)	true	false	中央を運転 (右に避ける)
MiddleMode	LeftMode	通行方法																
false	false	右側通行																
false	true	左車線維持																
true	true	中央を運転 (左に避ける)																
true	false	中央を運転 (右に避ける)																
14	2台以上のロボット間のWiFiとESPの通信状態を確認するにはどうすればよいですか？		<p>次の操作で確認してください。</p> <p>1. 画面で[設定]-&gt; [デバッグ]をクリックし、パスワードを入力してデバッグインターフェイスに入ります。</p> <p>2. [ハードウェア]-&gt; [デバッグのスケジュール]-&gt; [プレビュー]をクリックして、通信プレビューインターフェイスに入ります。</p> <p>(P・B)</p>															
15	ロボットが迷子になり、再配置メッセージをクリアしたい場合は、どうすれば良いですか？		<p>画面を2本の指で10秒間長押しします。</p> <p>再配置メッセージをクリアして他の操作が出来ますが、動作させるためには、再配置をする必要があります。</p> <p>(P・B)</p>															
16	スマートウォッチはどのような前提で呼び出しコントロールを介して、ロボットを呼び出しますか？		<p>ロボットチャネルは呼び出しコントロールのチャネルと同じです。</p> <p>ロボットapkは、呼び出しコントロールのバージョンと互換性があります。</p> <p>(HolaBot限定)</p>															

	現象	原因	解決方法
17	スマートウォッチでロボットを呼び出す方法は？		<p>方法は二つあります。</p> <p>①スマートウォッチでIDを読込ませる方法</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1.スマートウォッチの右ボタンを押して画面を表示させます。</li> <li>2.IDを読込ませると、ウォッチが振動します。</li> <li>3.呼び出しを感知してロボットが到着します</li> <li>4.到着後、ウォッチが振動で到着を知らせます。</li> </ol> <p>②スマートウォッチを操作する方法</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1.スマートウォッチの左上ボタンを10秒間長押しして設定モードに入ります。</li> <li>2.「コールポイント設定」を選択し、上下ボタンを押してコールポイントを選択し、右ボタンを押して確認します。</li> </ol> <p>(HolaBot限定)</p>
18	クルーズモードを選択したがルートが無かった場合	クルーズルートが設定されていない。	<p>PCツールを使用して、ロボットが使用しているマップをプルします。</p> <p>PCツールにクルーズルートを追加してから、マップをロボットに送信します</p> <p>(P・B)</p>
19	案内モードで配膳ポイントに到着した後、ロボットがウェルカムポイントに戻れないという問題を解決するにはどうすればよいですか？	地図上にドアのウェルカムポイントが設定されていません	<p>PCツールを使用して、ロボットが使用しているマップをプルします。PCツールにドアのウェルカムポイントを設定してから、マップをロボットに送信します</p> <p>(B)</p>
20	レーザーを使用した自律走行の出発点を選定するための基準は何ですか？ (部屋の原位置場所の選定)		<p>電源投入ポイントは、環境が大きく変化しにくい場所に設定する必要があります。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>①角に面している場所</li> <li>②特徴的な壁に面している場所</li> <li>③エリア内の特徴的な場所</li> <li>④廊下の端に面している場所</li> </ol> <p>(B)</p>
21	レーザーを使用した自律走行用の地図を作成する場合  注意すべきことは？		<ol style="list-style-type: none"> <li>1.原位置場所でロボットの電源をオンにする必要があります。地図の作成も原位置場所から開始する必要があります。</li> <li>2.地図上の経路を記録するときは、ロボットを経路の真ん中にして、手で押して歩行してください。</li> <li>3.長い廊下のような一方向の道でない限り、各エリアで後戻りすることは避け、円を描くように回ってください。</li> <li>4.歩行速度は速すぎないようにする必要があります。0.5m/sをめに押して下さい。</li> </ol> <p>↓次ページに続く</p>

	現象	原因	解決方法
			<p>↓前ページから</p> <p>5.会場の大きさに応じて、歩行する周回数を調整します。通常の状態では、少なくとも2回以上歩行する必要があり、2回の軌道は可能な限り同一位置を記録する必要があります。</p> <p>6.地図を作成するときは、タイヤを滑らせないように注意してください。</p> <p>7.最適な歩行経路で記録し、経路に突き出ている植物や装飾に注意を払い、ロボットの歩行を心がけます。必要のない限り、経路の両側の障害物からできるだけ遠ざけてください。</p> <p>(B)</p>
22	レーザーマッピングが完了した後、インストールツールでマップをプルした後に元のマップファイルが上書きされないようにするにはどうすればよいですか？		<p>静的マップの名前は統一的にIslam.pdmapであるため、インストールツールを使用してマップをプルした後、「マップコピーを作成」して名前を変更する必要があります。そうしないと、元のマップファイルが上書きされます。</p> <p>(B)</p>
23	特定の経路の速度を制限するにはどうすればよいですか？		<p>インストールツールでパスを選択し、実際の状況に応じてパスのプロパティでmaxSpeedパラメーターの値を設定します。</p> <p>注意)パラメーターは、ロボットの実際の最大速度のみを制限します。</p> <p>(P・B)</p>
24	クルーズパスを設定するときに従うべきルールは何ですか？		<p>1.クルーズパスの最初と最後のノードは同じである必要があります。</p> <p>2.ノードはクルーズパスノード番号の順序で構成されます。</p> <p>3.パスの各ノードはコンマで区切られます。</p> <p>(P・B)</p>
25	レーザーを使用した自律走行の出発点を複数選定する方法は？ (部屋の原位置場所を複数設定する。)		<p>1.原位置場所の位置は、明らかに違った環境構造を持つ場所を選択します。(誤判定防止)</p> <p>2.ロボットが正常に配置されたら、選択した位置と方向にロボットを押します。</p> <p>3.オペレーターがロボットの後ろに後退して、その前に他の人や動的な障害物がないことを確認したら、[電源オンポイントの追加]ボタンをクリックします。</p> <p>4.正常に続行する場合は、位置と方向を再選択します。</p> <p>5.成功したら、(ランドマークを使用して)位置をマークし、位置と方向をマークする必要があります。</p> <p>6.必要な開始点を追加した後、PCツールを使用してマップをプルし、他のロボットと同期します。</p> <p>(B)</p>



	現象	原因	解決方法
26	レーザーを使用した自律走行地図を拡大する方法は？		<p>1. まず、完全なマップが必要です。マップには原位置場所が含まれている必要があります。</p> <p>2. ロボットを原位置で電源を入れ、自己診断に合格した後、マッピングツールを開き、地図の追加を選択します。</p> <p>地図の開始地点から少なくとも5～10メートルの距離を走行する必要があります。</p> <p>その後、地図の2番目の部分を走行して、地図を作成してください。</p> <p>(B)</p>
27	新しいプランと古いプランを手動で切り替えるにはどうすればよいですか？ また、速度を合わせるにはどうすればよいですか？		<p>1. デバッグインターフェイスに入り、[MirCore]をクリックします。</p> <p>2. PuduRobotAppインターフェースに入った後、「速度パラメーター調整」をクリックします。</p> <p>3. 各モードを最も遅いものから速いものまで順番に選択し、planer_typeの値を変更します。</p> <p>(0は古いプラン、1は新しいプランです)</p> <p>(P・B)</p>
28	ロボットをクラウドプラットフォーム上の既存の店舗にバインドするにはどうすればよいですか？		<p>1. クラウドプラットフォームで[運用管理-ストア管理]を選択し、対応する店舗を見つけ(キーワードを検索して見つけることができます)、クリックして入力します。</p> <p>2. 「ロボットの追加」をクリックし、関連情報を入力し、「対象のロボット」をクリックして作成します。</p> <p>(P・B)</p>
29	レーダー変更した場合のレーダーのバージョン番号はどこで変更できますか？		<p>1. マッピングツールに入ります。</p> <p>2. [マシン情報の変更]をクリックし、パスワードpudu666 / pudupwを入力して、マシン情報の変更インターフェイスに入ります。</p> <p>3. 下にスクロールしてアイテム12 (つまり、ldsSensorVersion /) を見つけ、現在のマシンで使用されているレーダーに従ってパラメーターを変更します。</p> <p>4. 「保存」をクリックして本体apkに戻ります。</p> <p>(P・B)</p>

	現象	原因	解決方法
30	RGBDカメラの左右を正しく構成するにはどうすればよいですか？		<p>1. rgbpdプレビューツールを使用します。</p> <p>2. ロボットに向かい、左側のrgbpdをブロックして、ロボットインターフェイスの左側の画像がブロックされているかどうかを確認します。</p> <p>3. 左側の画像がブロックされている場合は、左側正しい認識は正常です。構成を直接保存してください。</p> <p>4. はいの場合右側の画像はブロックされており、左右の認識が逆になっていることを示しています。</p> <p>設定を保存する前に、[左右の切り替え]をクリックして切り替える必要があります。</p> <p>(P・B)</p>
31	Androidファームウェアを手動でアップグレードする方法は？		<p>1. マシンの対応するファームウェア、PC、およびデータケーブル (type_c) を準備します。</p> <p>2. Type_c端子をロボットのコアボードに接続します。</p> <p>3. PCへのUSB接続。</p> <p>4. 下の図に示すように、ドライバーをインストールします</p>  <p>5. Rockchip開発ツール (AndroidTool) を開きます。</p> <p>6. [切り替え]をクリックしてローダーモードに切り替えます (またはコマンドを使用します) adbリブートブートローダー);</p> <p>7. ファームウェアをクリックして、フラッシュするファームウェアを選択します。</p> <p>8. [アップグレード]をクリックし、右側の進行状況バーが100%になるまで待ちます。ロボットが再起動した後、点滅は成功します。</p> <p>9. 必要なapkをマシン側にインストールします (マップツール、RGBD検出ツール、ロボット本体APK)</p> <p>(P・B)</p>
32	マッピングツールとRGBDプレビューツールのバージョンをリモートでアップグレードするにはどうすればよいですか？		<p>(通常のネットワーク条件下で)</p> <p>apkを更新して開始し、セルフチェックが成功してから1~2分待つと、自動アップグレードが完了します。</p> <p>(P)</p>

	現象	原因	解決方法
33	双方向経路の近くに新しい到着ポイントを追加する場合の注意するポイントは？		<p>1.それぞれの経路上に設定する必要があります。</p> <p>2.配膳ポイントは、経路の交点以外で設定してください。</p> <p>(P・B)</p>
34	危険なエリアでの推奨する天井マーカの間隔は (例:スロープ、階段の開口部から5メートル以内のエリアなどが該当します。)		<p>天井マーカと天井マーカの間の最小距離は0.4m、天井マーカと照明の間の最小距離は0.4mです。</p> <p>危険エリアでの天井マーカ間隔は以下の通りです。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1.床の高さ:2m-2.5m、マーカ間隔 0.5m</li> <li>2.床の高さ:2.5m-4m、マーカ間隔 1.0m</li> <li>3.床の高さ:4m-5m、マーカ間隔 1.5m</li> <li>4.床の高さ:5m-6.5m、マーカ間隔 2.0m</li> <li>5.床の高さ:6.5m~8m、マーカ間隔 2.5m</li> </ol> <p>注意:経路の幅がマーカ間隔より広い場合、ロボットが幅のどこにいても、認識できるように2重で配置するなどが必要です。 (例:走行ルートを2列にするなど)</p> <p>(P、又はマーカを使用する場合のB)</p>
35	レーザーを使用した自律走行と天井マーカでマッピングの両方を使用できるタイプのロボットの場合、レーザーを使用するか、天井マーカを使用するかの切り替える方法は？  (B)		<p>マッピング作成ツールで地図を作成する際の設定で選択できます。</p> <p>設定は、地図毎で保存されます。 ローケーションを変更する場合は、該当する地図を選択してください。 (地図の選択を変更した場合はロボットの再起動が必要です。)</p> <p>(B)</p>
36	地図を変更した際の、スマートウォッチとの連携(同期)を正常化するには？  (HolaBotのみ)		<p>ロボットと呼び出しコントローラの連携(同期)を行う必要があります。</p> <p>&lt;方法&gt;</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・同期のボタンのリクエストがあるので、押します。</li> <li>・スマートウォッチを、再起動して下さい。</li> <li>・新しい呼び出しポイントがある場合は、呼び出しIDを追加する必要があります</li> </ul> <p>(HolaBot)</p>
37	到着ポイントを設定する際に注意すべき点は？		<p>経路が十分に広い場合は、テーブル毎に配膳ポイントを設定します。経路が狭い場合は、配膳ポイントを最も近い場所に設定する必要があります。</p> <p>(P・B)</p>



	現象	原因	解決方法
38	Reserve		Reserve
39	ロボットを設置する際に、天井マークは、いつ貼付ければ良いですか？		<p>1.ロボットの走行経路には、事前に天井マークを貼り付ける必要があります。 経路として必要な個所に、貼付けを行ってください。</p> <p>2.天井マークはなるべく直線で貼り付けてください。 特別な経路（上り坂と下り坂、階段の開口部、スポットライト、傾斜面）に貼り付ける場合は、間隔などの注意が必要です。</p> <p>(P・B)</p>
40	レーザーを使用した自律走行や天井マーカでの経路の設定を行った後、ロボットの走行ルートが妥当かどうかを判断するにはどうすればよいですか？		<p>1.ロボットが最適なルートで動作しているかどうか確認します。</p> <p>&lt;判断基準&gt; 自分をロボットとして扱い、キッチンから指定場所まで、ルートが最適か、距離が短く効率的で、お客様の邪魔にならないかを確認する。 (通路がゲストの入り口や障害物に面している場合は、ルートの中断又は迂回を検討する必要があります)</p>

	現象	原因	解決方法
40	<p>&lt;前頁続き&gt;</p> <p>レーザーを使用した自律走行や天井マーカースでの経路の設定を行った後、ロボットの走行ルートが妥当かどうかを判断するにはどうすればよいですか？</p>		<p>2. ルートプロパティの設定を確認します。</p> <p>A. 人の流れが多いルートの場合、ロボットは障害物回避する方法を設定する必要があります（人に遭遇したときに停止して待つ、若しくは回避行動を取る設定が可能なので、選択してください。）</p> <p>B. 斜面や階段の場合、転落を防止するために仮想壁（ウォール）を追加し、バリアと制限速度の設定が可能です。又は、透明なガラスやカーテンがある場合は、仮想壁またはステッカーを追加します。</p> <p>C. 実際の状況に応じて、ルートの到達プロパティを設定して運用効率を向上させます。</p> <p>D. 経路幅が1.2メートルを超え1.6メートル未満の場合は、片側（良く人が通る側とは反対側）を走行する設定をして下さい。人とロボットの間で流れを分割する事でスムーズな配膳が実現します。</p> <p>e. ロボットの双方経路の道幅が狭い場合（1.6メートル）、または人の流れが多い場合は、一旦停止モード（障害物回避なしモード）で設定することをお勧めします。</p> <p>3. 店舗では、高ピーク期間と低ピーク期間があります。高ピーク期間を意識して設定する事をお勧め致します。</p> <p>例えば、人通りの多い経路、テーブルに近い経路、狭い経路を注意してください。</p> <p>4. クルーズモードを使用する場合は、実際のニーズに応じて、複数のクルーズルートを実前設定します。</p> <p>5. 複数のロボットを操作する場合、回避経路を作成するのも良いでしょう。</p> <p>(P・B)</p>
41	<p>レーザーを使用した自律走行や天井マーカースでの経路の設定中に待機位置が適切かどうかを判断するにはどうすればよいですか？</p>		<p>1. 厨房出口での待機</p> <p>効率を考慮して食事を提供するのに便利です。但し、複数のロボットの場合は効率的な待機位置を設定します</p> <p>a. 待機位置は、十分に広く、ロボットが互いに干渉しない場所である事</p> <p>b. 厨房の出口が長いく逃げにくい場合は、ロボットは内側に駐車されます。この場合、配膳するロボットは、外側のロボットから使用する事となります。</p> <p>2. チェックポイントを設定する必要があるかどうかを観察します。</p> <p>3. ピーク時の台車などの配置がロボットの動作に影響を与えるかどうか注意してください</p> <p>(P・B)</p>

	現象	原因	解決方法
42	レーザーを使用した自律走行や天井マーカースでの経路の設定が完了した後、理想的なロボットと人の協力体制は？		<p>1.一番近いテーブル(5メートル以内)の場合は、直接人が配膳する事をお勧め致します。ロボットを使用する場合は、より遠くに配膳する場合として、人とロボットが互いに協力する事で効率向上が望めます。</p> <p>2.料理の種類に応じて安定モードの使用を促進します。</p> <p>3.ロボットが稼働しているときは、追従しないなどの、店内での明確な分業をする事をお勧め致します。</p> <p>4.全てのテーブルには、テーブル番号を入力する必要があります。</p> <p>5.ロボットの停止中に、ロボットを移動させないでください。(位置ズレの原因になります。)</p> <p>6.経路設定が完了したら、経路について再検討を行いましょう。</p> <p>(P・B)</p>
43	さまざまなロケーションでのWifiの最大通信距離はどれくらいですか？		<p>ロケーション① 障害物や廊下の無いロケーション=100m</p> <p>ロケーション② 垂直に曲がった廊下があるロケーション=50m</p> <p>ロケーション③ 垂直に曲がった廊下が2つあるロケーション=30m</p> <p>ロケーション④ 壁や障害物が沢山あるロケーション=条件が悪くなります。 (通信が不安定な場合は、市販のWifi中継機の設置をお勧め致します。)</p> <p>(P・B)</p>
44	スマートウォッチが呼び出しコントローラに接続されているかどうかを知るには？		<p>呼び出しコントローラの電源をOFFするか「リセット」した後、スマートウォッチの電源を入れ、チャンネルを選択して入力できます。</p> <p>(P・B)</p>
45	呼び出しコントローラのVerアップを行った後、コントローラを再起動する方法は何ですか？		<p>1.電源コードを抜いてから、再度電源を入れることが再起動できます。</p> <p>2.ボードの黒いボタンを短く押すこともできます。</p> <p>(HolaBot限定)</p>
46	店舗内にレーザーを使用した自律走行するロボットが複数ある場合、地図と出発点はどうのように選択すればよいですか？		<p>1.同じマップを共有します。</p> <p>2.同じ原位置位置を共有する</p> <p>(B)</p>
47	ロボットを設置して配備する場合、ロボットの待機位置はどのように選択する必要がありますか？		<p>待機位置は厨房付近、ウエルカムは玄関中央として機動力の発揮できる位置を選定します。</p>

	現象	原因	解決方法
48	apkがクラッシュした場合の再インストール方法は？ (アンインストールとインストールする方法)		<p>1.ロボットとPCを接続します。(USB typeC)  2.adbコマンド「adbuninstall + packagename」を使用してアンインストールします。  3.adbコマンド「adbinstall + apk絶対パスとapk (apkをcmdインターフェイスにドラッグできます)」を使用してインストールします。</p> <p>(P・B)</p>
49	デフォルトの音声パッケージが店舗のスタイルに適合していない場合の対処 (音声パッケージの変更方法は？)		<p>2つの方法があります。</p> <p>①カスタム音声パッケージ  付属のカスタマイズされた音声パッケージがあります。  (*開発が必要な場合は、弊社にご相談下さい。)</p> <p>②カスタム音声  カスタマイズされた音声カスタマイズされた音声には、クルーズ音声と食事配達到着音声のカスタマイズ設定の2種類の音声カスタマイズが含まれます。  手順は次のとおりです。ソフトウェア本体APPを開き、  [設定]-[音声設定]-[クルーズ音声カスタマイズ設定] / [配達到着音声カスタマイズ]-[クルーズ音声] / [フード配信到着音声]を選択します。右側にある[追加]をクリックし、クルーズ/配達を入力して到着時に放送する必要のあるテキストは、効果を確認するために「確認」または「試用放送」で十分であり、「クルーズボイス」/「配達到着ボイス」の右端のスイッチをオンにする必要があります。  注：クルーズ/食事の配達が到着すると、各シーンに追加できるのは5ボイスのみで、現在のシーンでは5ボイスがランダムに再生されます。ボイスを変更する必要がある場合は、対応するボイスを長押しして削除します。  (*詳細は、弊社にご相談下さい。)</p>

	現象	原因	解決方法
50	クルーズモードと配膳モードの とはどういう意味ですか？ それらの設定ルールは何で すか？		クルーズモードは、設定された経路を周回する若しくは、所定の配膳位置で一時停止します。但し待機位置に戻る事はありません。  配膳モードでは、配膳ポイントで一時停止を行い、配膳が終了したら、待機位置へ戻ります。  (P・B)
51	【到着地点のスケジューリング と待機】と 【配膳ポイントのスケジュー リングと待機に行く】の意味は？		【到着ポイントのスケジューリングと待機】 1つのロボットが到着ポイントで停止した場合、別のロボットはこの方法から移動する必要があります。通過するとき、ロボットは到着ポイントでタスクが完了するまで待機する必要があります。 待機しないように設定されている場合、ロボットは直接通過します。 【配膳ポイントのスケジュールと待機についても同じことが言えます。  デフォルト設定では、到着ポイントでスケジュールして待機します。食事のスケジュールを待つ必要はありません。  (P・B)
52	経路幅とはどういう意味で すか？ (灰色の場合の意味は？)		経路幅は、ロボットが通過するために必要な車線幅です。 双方向での走行したい場合は、幅を大きくする必要があります。 デフォルト値は1.59です。横幅が1.59以下の場合、画面上で灰色になった場合は、設定できません。  (P・B)
53	ドッキングエリアは、地図上の 青いマークですか？		ドッキングエリアは、待機位置を設定した際に、地図上に自動的に描画できます。  (P・B)