

3. 製品関連

(P)=PuduBot、(B)=BellaBot、HolaBotを示す。

| No | 現象 | 原因 | 解決方法 |
|----|--|-----------|---|
| 1 | デバッグに入るためのパスワードは何ですか。 | | パスワードは、『pudu666』か、『pudupw』です。(P・B) |
| 2 | 詳細設定に入るためのパスワードは何ですか？ | | パスワードは、『pudu666』か、『pudupw』です。 |
| 3 | 自己診断テストの失敗時 ⇒ “再配置をしてください” のメッセージ | 配置が間違っている | 方法①：ロボットを所定位置に持っていき、再配置ボタンを押して下さい。解決しない場合は、方法②へ 方法②：画面空白部分を2本指で5秒間押し、“再配置をして下さい” のメッセージを消してから、Wifi設定・地図設定を確認してください。(P・B) |
| | 自己診断テストの失敗時 ⇒ “初期設定エラー” のメッセージの対処方法 | | 画面の空白の箇所を5回連続してタップしてください。次にパスワードを、『pudu666』か、『pudupw』を入力するとデバッグの画面に切り替わります。 デバッグ操作を行う？Wifiの設定？(P・B) |
| 4 | 2つ以上のロボットが相互にスケジュールする場合、必要な前提条件は何ですか？ | | 1.マップトポロジパスに一貫性があります。 2.同じチャンネルを使用します。 3.wifiネットワークまたはespでデータ通信があります(P・B) |
| 5 | 双方向の二重車線を作成する為の条件は？ | | 1.経路幅が1.6～1.8mの場合、 経路長は5mより大きくする必要があります。 2.経路幅が1.8mを超える場合、 経路長は3mを超える必要があります。 *経路の幅と経路長には関係性があるのでご注意下さい。 |
| 6 | 地図作成ツール[撮影した画像のプレビュー]の自動補正(露出)と手動補正(露出)の違いは何ですか？ | | 【自動補正(露出)】：ロボットは、サイトの照明環境に応じて露出値を自動的に調整し、ポジショニングコードの安定した識別を保証します。 【手動補正(露出)】：技術サポート担当者は、安定したロケーションコード認識を確保するために、オンサイトの照明環境とロケーションコード認識に応じて露出値を手動で調整する必要があります(自動露出後に手動露出をオフにする必要があります) (P・B) |
| 7 | 地図の拡張をする場合の注意点 | | PuduBot: ロボットを既存の地図で3～5mほど走行させてから追加するマーカーを読み込みを行ってください。 BellaBot: 初期位置から、拡張部分も含めて再読み込みを行ってください。 |
| 8 | ロボットとPCを正常に接続するための条件は？ | | 1.ロボットとPCを同じwifiネットワークにする。 2.ロボットのwifi設定をオンにする。 3.ロボットのデバッグ機能をオンにする。 |

| | 現象 | 原因 | 解決方法 |
|----|--|----|---|
| 9 | パソコン画面の地図上でのロボットのリアルタイムの位置を監視する方法 | | 1.マップ作製ソフトを立ち上げてパソコンとロボットを通信させる。 2.『Watcher』のボタンを使用すると、ロボットの現在地が緑の丸で画面上に現れます。 (P・B) |
| 10 | 配膳位置と経路の関係性 | | 経路から離れた配膳ポイントを設定する事が可能です。自動で経路追加します。但し、50cm以上の距離がある場合は走行ルートを作成する事をお勧め致します。 (P・B) |
| 11 | PCツール上での[スケジュール設定]の[到着ポイントのスケジュールと待機]と[食事ポイントのスケジュール]の意味 | | 【待機中】：先行するロボットが経路上で停止している場合、先行のロボットが動作するまで待機する 【待機しない】：先行するロボットが経路上で停止していても、先行のロボットを回避して進行します。 (P・B) |
| 12 | 音楽のインポート機能を使用するには？ | | ロボットと携帯電話を同じwifiのネットワークに接続する。 *音楽には、著作権がある場合があるので、ご注意ください。 (P・B) |
| 13 | 「音楽」機能でサポートされている音楽ファイル形式は何ですか？ | | 拡張子mp3、wav、flac、aac、pcm、wma、apeが使用可能です。インポート時に容量に関して注意喚起ある場合は、サイズを合わせる必要があります。 (P・B) |
| 14 | PCツールがログを取り出した後、日時時間と照合の仕方は？ | | ログは次のようにみる事が出来ます。 例：“Pudutech-pdrobot.g3log.202105006-1157442554.pdlog” ⇒20210506の意味：2021年5月6日； 115744の意味：19：57：44 (1時間は8時間を追加して下さい) (P・B) |
| 15 | クルーズモードでの滞在ポイントとは何ですか？ 滞在ポイントと滞在中に表示されるテキストを設定するにはどうすればよいですか？ | | 【到着ポイント】 クルーズ内で一定時間停止したいポイントです。 (人が集まるなど必要なポイントで一旦停止できます。)、同時にテキストを表示する事も可能です。 (B) |

| | 現象 | 原因 | 解決方法 |
|----|---|----|---|
| 16 | HolaBot用の呼び出しコントローラのファームウェアを更新した場合の対処 | | <p>チャンネルはデフォルトの0になります；（マップ、ページャー）</p> <p>構成はリセットされるので、再同期して追加する必要があります。</p> <p>（HolaBot）</p> |
| 17 | HolaBot用の呼び出しコントローラチャンネルを変更した後に通信を復帰するには？ | | <p>呼び出しコントローラのチャンネルを変更した後、通信を再開するには、呼び出しコントローラの電源をオフにして再起動する必要があります。</p> <p>（HolaBot）</p> |
| 18 | HolaBot用のロボット呼び出しのアルゴリズムは？ | | <p>作業者がスマートウォッチで呼び出しを行うと、呼び出しコントローラで、複数のロボットが存在した場合は、移動可能（アイドル状態）なロボットを選択し呼び出しを行います。アイドル状態のロボットが存在しない場合は、無効となります。</p> <p>（アイドル状態とは、下げ膳中で無い事を示します。）</p> <p>（HolaBot）</p> |
| 19 | HolaBot用の呼び出しコントローラチャンネルを変更した後に通信を復帰するには？ | | <p>スマートウォッチは後で追加する必要があります。またスマートウォッチには0チャンネルがないため、呼び出しコントローラチャンネルを変更する必要があります。</p> <p>（HolaBot）</p> |

| | 現象 | 原因 | 解決方法 |
|----|--|----|--|
| 20 | 単層マルチテーブル機能はどのように使用できますか？ | | <p>1.マシン側で設定インターフェースに入ります。</p> <p>2.左上の[設定]を5回続けてクリックし、パスワードを入力しますpudu888の後に詳細設定インターフェースに入ります。</p> <p>3.「単層および複数テーブル」のスイッチをオンにします。</p> <p>(P・B)</p> |
| 21 | 食事配達モードでは、マルチテーブル配達の配達順序はどのようになっていますか？ | | <p>マルチテーブル機能をOFFにすると、テーブルが現在のマシン位置に近いという優先順位に基づいています。</p> <p>ONにすると、優先順位を変更する事が出来ます。</p> <p>(P・B)</p> |
| 22 | ロボットの一時停止期間の設定方法は？ | | <p>[設定-基本設定]インターフェースに入り、「一時停止期間」で、実際のシーンに応じて対応する期間にスライドします。</p> <p>(一時停止の期間は、すべてのシーンの一時停止に有効です)</p> <p>(P・B)</p> |
| 23 | 配送モードでトレイ毎の注文配送を実現するにはどうすればよいですか？ | | <p>1.マシン側で設定インターフェースに入ります。</p> <p>2.左上隅の[設定]を5回続けてクリックし、パスワードpudu888を入力して、詳細設定インターフェースに入ります。</p> <p>3.「順次配達モード」スイッチをオンにして、食品を配達します(この機能をオンにした後、配達にはトレイの順序で行われます(最初のトレイから開始))</p> <p>注：基本的に、ひとつのトレイに複数の配達先は設定できません。(配膳トラブルの原因になります。)</p> <p>(P・B)</p> |
| 24 | トレイ検知機能はどうすれば使えますか？ | | <p>ロボットの設定画面で「トレイ検出機能」ONにします。</p> <p>配膳時にトレイ・配達先をセットすると、配膳先で該当トレイのLEDが点灯します。</p> <p>該当トレイの商品を取り出すと自動的に検出し、5秒後に次の配膳先へ移動を開始します。</p> <p>＊以下の商品は検出できない場合がありますので、ご注意ください。</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 2.5cm未満の商品 ・ 背の高いグラス ・ 薄い商品 ・ 透明度の高いグラスなど <p>(P・B)</p> |

| | 現象 | 原因 | 解決方法 |
|----|--|----|--|
| 25 | 【現在使用不可】 BellaBotで、音声のやり取りをする方法は？ | | <p>【現在使用不可】 音声ウェイクアップワード 「小贝小贝」を使用してウェイクアップし、インタラクティブインターフェイスに入ると、いくつかの質問をすることができます</p> <p>(例「今日の天気はどうですか」、「今何時ですか」など)</p> |
| 26 | 停止場所（テーブルなど）が複数ある場合の最短の選択方法は？ | | <p>テーブル番号を画面から選択するモードと直接番号を入力する方法があります。</p> <p>(P・B)</p> |
| 27 | ロボットがクラウドプラットフォームで報告する障害を確認するにはどうすればよいですか？ | | <p>ログインしてクラウドプラットフォームに入り、[Report Log-Abnormal Failure]メニューを選択し、照会するマシンのMACアドレスを入力します。</p> <p>(P・B)</p> |

| | 現象 | 原因 | 解決方法 |
|----|--|----|--|
| 28 | 再出発のカウントダウン機能を使用した場合のカウントダウンをキャンセルする方法は？ | | 設定画面を選択肢で、画面左上を10回タッチする事でキャンセル画面に移行します。 パスワード” pudupw” を入力して、キャンセル画面を表示させて、キャンセルしてください。 (P・B) |
| 29 | クルーズモードからの帰還で、指定された時間内に自動的に戻るようにする設定方法は？ | | [Cruise Return to Disk]モードに入り、「Settings」をクリックして巡航時間設定インターフェースに入り、時間を設定した後「StartCruise」をクリックします。 (P・B) |
| 30 | ロボットがリモートメンテナンスを使用できるようにするには、どのような状態である必要がありますか？ | | 1.ロボットの電源を入れます。 2.ロボットのネットが接続されていること。 3.リモートメンテナンスアシスタントがロボットのバックグラウンドで実行されている 通常、apkをインストールした後、リモートメンテナンスアシスタントは自動的にダウンロードしてインストールします。 (P・B) |
| 31 | ロボットのメインAPKをAndroidのホーム画面に設定する方法は？ | | 1.Androidシステムの設定インターフェースを入力します 2.[アプリと通知]をクリックし、ロボットのapkを見つけ、クリックして詳細インターフェースに入ります 3.下にスクロールして[ホーム画面アプリケーション]を見つけ、クリックして構成アプリケーションインターフェースに入ります 4.「ホーム画面アプリケーション」をクリックしてホーム画面アプリケーション設定インターフェースに入り、本機のapkを選択します。 (P・B) |
| 32 | ロボットのログファイルはどのディレクトリ（フォルダ）に保存されていますか？ | | / sdcard / pudu / log (P・B) |
| 33 | ロボットの走行ルート of 最小通過幅は？ | | BellaBotは、80 c m（推奨値） （相互通行の場合は、2.0m必要） PuduBotは、80 c m（推奨値） （相互通行の場合は、2.0m必要） (P・B) |
| 34 | ロボットの電源を切る方法は？ (①) (BellaBot、PuduBot) | | 通常は、ロボットの電源ボタンを、3秒以上長押しして下さい。 長期電源OFFする場合は、ロボットの背面の下側にあるキースイッチをオフの位置にして下さい。 (P・B) |

| | 現象 | 原因 | 解決方法 |
|----|--|--|--|
| 35 | ロボットの電源を切る方法は？(②) (BellaBot) | | ロボットの背面の下側にあるバッテリーのカバーを外すと、電源が切れます。 (B) |
| 36 | 一般的に使用されるadb命令は？(Android Debug Bridge) | | |
| | 操作 | 指令 | |
| | apkをインストールする | adb install +APKの絶対パスとファイル (apkをadb コマンドラインウィンドウにプルできます) | |
| | apkをアンインストールします | adb uninstall +apk (パッケージ名) | |
| | サードパーティのapkパッケージ名を表示する | adb shell pm list packages -3 | |
| | APKを殺す | adb shell am force-stop +apk (パッケージ名) | |
| | ファイルをローカルにプルする | adb pull +ロボット上のファイルのストレージパスとファイル名+ローカルファイルのストレージパス | |
| | ロボットの指定されたディレクトリにファイルをアップロードします (例:sdcard / pudu) | adb push +ストレージパスとローカルファイルのファイル名+ ファイルがロボットに保存されているディレクトリ | |
| | ロボットSDカード/にフォルダTestServerを作成します | 1.adb shell 2.cd sdcard 3.mkdir TestServer | |
| 37 | ロボットに音楽を入れる方法は？ | | <p>方法①：Android携帯を介して保存する（推奨） ⇒ロボットの[音楽]モードで、携帯電話でQRコードをスキャンして接続します。携帯電話からロボットに音楽をインポートします。</p> <p>方法②：PCツールの[ADB-PushMusic]を使用する場合 ⇒PCツールに組み込まれている音楽ファイルをインポートします。</p> <p>方法③。音楽をのsdcard / pudu / musicディレクトリにアップロードできます。 adbコマンドを使用してマシンを作成し、apkを再起動します。</p> <p>(P・B)</p> |

| | 現象 | 原因 | 解決方法 |
|----|---|----|---|
| 38 | ロボットの接続センサー類（ライトストリップ、タッチセンサー、トレイ検出、衝突バーなど）を簡単に確認する方法は？ | | <p>1.デバッグ画面に入り、[ハードウェア]をクリックします。</p> <p>2. [Peripheral Debug]をクリックして、検出するデバッグインターフェイスに入ります。</p> <p>・ライトストリップは、強制ON</p> <p>・センサ類は、動作状態が確認できます。</p> <p>(P・B)</p> |
| 39 | HolaBot用の呼び出しコントローラのチャンネルを設定をデフォルト(0)に戻す方法は？ | | <p>呼び出しコントローラの背面のリセットボタンを5秒間長押しします。</p> <p>(HolaBotのみ)</p> |
| 40 | HolaBot用モーションセンサ（非接触）の使い方は？ | | <p>設定画面で、モーションセンサを有効とします。</p> <p>1.下げ膳が完了した時に、画面上に手をかざすとメインボタンへ走行します。</p> <p>2.走行中に画面上に手をかざすと、一時停止します。</p> <p>3.一時停止中に画面上に手をかざすと、走行を開始します。</p> <p>(HolaBotのみ)</p> |
| 41 | 【日本語Ver対応不可】Bellabotはどのインターフェイスで音声で目覚めることができますか？ | | <p>【日本語Ver対応不可】</p> <p>1.食事配達モード、直接モード、および誕生日モードのメインインターフェイス</p> <p>2.案内モードのメインインターフェイス/絵文字インターフェイス</p> |
| 42 | ロボットが動作していない場合、どのくらいの期間休止状態になりますか？ | | <p>5分経過すると、お休みモードになります。</p> <p>画面をタッチする事で復帰します。</p> <p>(P・B)</p> |
| 43 | 【日本語Ver対応不可】ドキュメント暗号化ソフトウェアをインストールした後、log_studioを使用できないのはなぜですか？ | | <p>【日本語Ver対応不可】</p> <p>「コンピューター名」を小文字のquanpin +ジョブ番号に変更します</p> |
| 44 | ロボットのデータをクラウドプラットフォームのテストサーバーに報告するにはどうすればよいですか？ | | <p>1.ロボットのsdcardディレクトリにTestServerフォルダを作成します (コマンド：1.adbshell; 2.cd sdcard; 3.mkdir TestServer)</p> <p>2. apkを再起動します。</p> <p>(P・B)</p> |
| 45 | 直接モードで到達できるマップ上のポイントはどれですか？ | | <p>配膳ポイント、到着ポイント、集客ポイント、食器洗いポイント、挨拶ポイント、充電ポイント、アクセスコントロールポイントなどが挙げられます。</p> <p>(P・B)</p> |

| | 現象 | 原因 | 解決方法 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---|--|----------|---|---------|------|----------|--|-------|---|--|--------|---|----------------|-------|---|----------------|--------|---|-----------------------|-------|---|-----------------------|--------|----|----------|-------|----|----------|--------|----|--------|-------|----|--------|--------|----|--|--|----|-----------------------|--------------|----|--------------------|-------|----|
| 46 | レーザーマップを受信した後、新しいPCツールにレーザーマップが表示されない場合？ | | ツールを再インストールする必要があります。 vcredist_x86_2021.exe、 vcredist_x86_2012.exeファイルを再インストールします。 (B) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 47 | 色々なタイプのレーダに対応するバージョン番号は？ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table><tr><th>レーダーの型式</th><th>接続方式</th><th>バージョンNo.</th></tr><tr><td>EAI G4普渡定制板（G6） EAI G4 Purdueカスタマイズ（G6）</td><td>USB接続</td><td>5</td></tr><tr><td>EAI G4普渡定制板（G6） EAI G4 Purdueカスタマイズ（G6）</td><td>シリアル接続</td><td>7</td></tr><tr><td>思嵐 S1 シランS1</td><td>USB接続</td><td>6</td></tr><tr><td>思嵐 S1 シランS1</td><td>シリアル接続</td><td>8</td></tr><tr><td>思嵐 A2M7 Silan A2M7</td><td>USB接続</td><td>9</td></tr><tr><td>思嵐 A2M7 Silan A2M7</td><td>シリアル接続</td><td>10</td></tr><tr><td>EAI TG30</td><td>USB接続</td><td>12</td></tr><tr><td>EAI TG30</td><td>シリアル接続</td><td>13</td></tr><tr><td>EAI G7</td><td>USB接続</td><td>14</td></tr><tr><td>EAI G7</td><td>シリアル接続</td><td>15</td></tr><tr><td>思嵐建图模块+ TG30 Silan Map Building Module + TG30</td><td></td><td>16</td></tr><tr><td>力策雷达02A シラミレーダー02A</td><td>ネットワークケーブル接続</td><td>17</td></tr><tr><td>乐动雷达 LeDongレーダー</td><td>USB接続</td><td>18</td></tr></table> | | | | レーダーの型式 | 接続方式 | バージョンNo. | EAI G4普渡定制板（G6） EAI G4 Purdueカスタマイズ（G6） | USB接続 | 5 | EAI G4普渡定制板（G6） EAI G4 Purdueカスタマイズ（G6） | シリアル接続 | 7 | 思嵐 S1 シランS1 | USB接続 | 6 | 思嵐 S1 シランS1 | シリアル接続 | 8 | 思嵐 A2M7 Silan A2M7 | USB接続 | 9 | 思嵐 A2M7 Silan A2M7 | シリアル接続 | 10 | EAI TG30 | USB接続 | 12 | EAI TG30 | シリアル接続 | 13 | EAI G7 | USB接続 | 14 | EAI G7 | シリアル接続 | 15 | 思嵐建图模块+ TG30 Silan Map Building Module + TG30 | | 16 | 力策雷达02A シラミレーダー02A | ネットワークケーブル接続 | 17 | 乐动雷达 LeDongレーダー | USB接続 | 18 |
| レーダーの型式 | 接続方式 | バージョンNo. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| EAI G4普渡定制板（G6） EAI G4 Purdueカスタマイズ（G6） | USB接続 | 5 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| EAI G4普渡定制板（G6） EAI G4 Purdueカスタマイズ（G6） | シリアル接続 | 7 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 思嵐 S1 シランS1 | USB接続 | 6 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 思嵐 S1 シランS1 | シリアル接続 | 8 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 思嵐 A2M7 Silan A2M7 | USB接続 | 9 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 思嵐 A2M7 Silan A2M7 | シリアル接続 | 10 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| EAI TG30 | USB接続 | 12 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| EAI TG30 | シリアル接続 | 13 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| EAI G7 | USB接続 | 14 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| EAI G7 | シリアル接続 | 15 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 思嵐建图模块+ TG30 Silan Map Building Module + TG30 | | 16 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 力策雷达02A シラミレーダー02A | ネットワークケーブル接続 | 17 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 乐动雷达 LeDongレーダー | USB接続 | 18 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | (P・B) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 48 | 「安定モード」をオンにした動作速度は？ | | オンにすると、ロボットの速度は自動的に0.4m / sに低下します。 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

| | 現象 | 原因 | 解決方法 |
|----|--|----|--|
| 49 | BellaBotで、自動走行が実現できないシーンは？ | | <p>①路面の凹凸：路面の凹凸、砂利道。 ②勾配：路面は起伏があり、勾配が10メートル以上または5度以上である。 ③乱雑：テーブルや椅子を自由に動かせるロビーや個室。 ④ダイナミック：人々が行き来する駅/ホール/展示会。 ⑤特別な材料の広い領域：10メートルを超える床から天井までのガラス窓； ⑥長い廊下：長さが25メートルを超える特徴の無い廊下（両側に壁のみがあり、突起、植木鉢、柱、ポーチなどはありません） ⑦オープンエリア：半径25メートル以内に明らかな障害物がないエリア。 ⑧危険区域：エレベータの入口/階段を含む危険区域およびその他の危険区域が操作区域の近くにある場合（この場合、ドッキングなどの技術サポートが必要です。）</p> <p>(B)</p> |
| 50 | ログ分析ツールは、下向きRGBDを備えたマシンのレーダーと下向きRGBDを区別します | | <p>ダウンrgbpdを搭載したマシンの場合、LIDAR /ダウンRGBDボタンをオンにすると、ダウンrgbpdのデータは表示されますが、レーダーデータは表示されません。LIDAR /ダウンRGBDもアップRGBDも開かない場合は、表示されるマップは、レーダー、上向きおよび下向きのrgbpdデータの融合の結果です。レーダーが詰まっているか確認したい場合は、フルディスプレイとRGBDデータ分析のみを比較できます。</p> <p>(B)</p> |
| | | | |

| | 現象 | 原因 | 解決方法 |
|----|--|----------------------|---|
| 51 | 【PudoBot】 Ver49のアップデートした際に発生した問題の解決方法 | 日付設定が間違っている可能性があります。 | <p>ログを読み込んで、「SDKSafe」を検索します。SDKSafeがある場合は、タイムスタンプの期限が切れており、デバイスの時刻が正しく設定されていないことを示しています。</p> <p>ロボットの時刻設定を正常に行ってください。 時刻の設定方法：[設定] --- [システム]からロボットをAndroidインターフェイスに戻します。（言語、時間、バックアップ、更新） --日付と時刻は、開く日付と時刻を自動的に決定し、日付を設定し（時刻を現在の時刻に設定します）、ロボットを再起動します。</p> |
| 52 | 【Pudoctor2】 人体感知機能の機能説明 ・動作アルゴリズム ・オン/オフ切替方法 | | <p>【消毒作業の前提条件】 紫外線や一部の消毒剤は人体に有害です。 ロボットの消毒中は、近くに人がいない状態での稼働をお願い致します。</p> <p>【動作アルゴリズム】 ロボットは消毒ポイントに到着後、10秒間で注意メッセージを発します。10秒間人を感知しなかった場合、消毒作業を開始します。稼働中に、消毒ロボットから5メートル以内に移動する人がいる場合、作業は中断されます。</p> <p>人の検知が無い状態が30秒間継続すると、消毒を再開します。人を検知した時間が10分を超えると、その場所での消毒をキャンセルし、次の消毒ポイントに移動します。</p> <p>【人体検知のオンオフ切替方法】 画面の左上の空白部分で、6回タッチしてください。 人体検知のオンオフ切替画面に移行します。ここでオンオフの変更が可能です。</p> <p>注意）人体検知をオフにした場合、人を検知しても消毒作業を中断する事が出来ない状態になります。紫外線の暴露に繋がる危険性があるので、使用後は必ずオンにする事を強くお勧め致します。</p> |

| | 現象 | 原因 | 解決方法 |
|----|--|----|--|
| 53 | 【HolaBot】 呼び出しコントローラ とスマートウォッチの 通信規格は？ | | <p>通信規格は、LoRAを使用しています。</p> <p>日本Verは、帯域 920.6-928.0MHzを使用しています。 (BL262T-H9、8チャンネル)</p> <p>LoRaとは、LPWA(Low Power Wide Area)という、省電力で広いエリアをカバーするコンセプトの無線通信規格です。</p> |
| 54 | <p>到着ポイントの追加時の 対処方法</p> <ul style="list-style-type: none"> ・自動並べ替え機能を使用しない方法 ・手動での並替えを変更する方法 | | <p>到着ポイントを追加すると、要素リストに自動並べ替えオプションボタンが表示されます。通常はこの機能を使用して、自動並び替えを行います。</p> <ul style="list-style-type: none"> ・自由並び替えをしない場合は、追加時にボタンで自動並べ替えをキャンセルした後、マウスを使用してオプションを選択します。 <p>対応する位置にドラッグして、並べ替えることができます。</p> <ul style="list-style-type: none"> ・手動で変更する場合は、“sore_weight”パラメータを変更することで、手動で並べ替えることができます。（現在、インストールツールは3.3.26での直接変更のみをサポートしています） <p>“sore_weight”の優先度が高いほど、要素の並び位置は高くなります。</p> <p>(P・B)</p> |
| 55 | ハブモーターを滑り止めモーターに交換する場合 | | <p>メーカー：Zhongling ElectricとMaxwellの2種類のモーターを使用する事が出来ます。</p> <p>Zhongling Electricの滑り止めモーターは、駆動ボード（B05、B07 / B08）に対応 Maxwellの滑り止めモーターは、駆動ボード（B07 / B08）に対応しています。</p> <p>順次、Maxwellの滑り止めモーターに変更されています。</p> <p>Maxwellの滑り止めモーターを使用する場合は、駆動ボードの型式がB05で無い事を確認してください。（駆動ボードの型式はボードに記載） 例）PJ000I_CTI_VER_B05⇒B05タイプ ⇒この場合Maxwellは使用できない</p> <p>Maxwellの滑り止めモーターを使用する際ボードの型式がB05である場合は、駆動ボードをB07 / B08に変更する必要があります。</p> <p>(P・B)</p> |

| | 現象 | 原因 | 解決方法 |
|----|---|----|--|
| 56 | <p>【日本Verでは、旧タイプが存在しないので発生しません。】</p> <p>天井マーカの新旧タイプが混在した場合の注意</p> | | <p>日本Verでは、新天井マーカを使用しています。 (新旧天井マーカが混在する事はありません。) 但し、混在で使用する事も可能です。</p> |
| 57 | <p>Pudoctor2とKettyBotの自動充電パイルは同じですか？</p> | | <p>同じではありません。</p> <p>KettyBotの充電パイルと比較して、ベースが多く、高さが異なります。</p> <p>充電パイルは自動充電するためのドッキング部分を差します。</p> |
| 58 | <p>RGBD設定手順方法は？ PuduBot、BellaBot、KettyBot</p> | | <p>apkの最新バージョンでは、rgb検出ツールの機能がデバッグインターフェイスに統合されています。</p> <p>専用ツール“rgbviewer”は今後更新されなくなります。</p> <p>最新バージョンのapkを更新したマシンでは、rgbデータを表示するときの操作モードも変更されています。</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ PuduBot：4.12.x.x以降 ・ BellaBot：6.7.x.x以降 ・ KettyBot：5.1.x.x以降 <p>RGBDデバッグツールの手順： https： //pudutech.yuque.com/dvmo6h/project/ckz8di</p> <p>RGBD障害情報の説明： https： //pudutech.yuque.com/dvmo6h/project/lecero</p> |