

EX ROVR 取扱説明書にて下記の誤りがございました。お詫びして訂正いたします。
また、追加の内容もございますので、ご確認いただきますようお願いいたします。

追加内容

全編共通 1.3 (p1-5)

■ 搭載されているガス検知機能についての注意事項

搭載されているガス検知器が正常に動作するためには、定期的なフィルター交換および校正が必要です。メンテナンス編にご説明している定期点検および精密点検で実施しますので、忘れず点検をしてください。

追加内容

全編共通 1.4 (p1-6)

駆動時間：	満充電時で 1～2 時間（動作による） 満充電に要する時間：2 時間（バッテリーが空の状態から）
-------	---

誤記訂正

全編共通 1.4 (p1-6)

踊り場	(誤) U 字型：最小寸法 幅 1800mm×奥行き 1000mm L 字型：最小寸法 幅 1000mm×奥行き 1000mm (正) U 字型：最小寸法 幅 1800mm×奥行き 1100mm L 字型：最小寸法 幅 1100mm×奥行き 1100mm
-----	--

追加内容

全編共通 1.4 (p1-6)

警告

階段や段差、傾斜、グレーチングや砂利などの悪路を高速・中速で走行させない。
転倒したり滑落したりして事故や破損の原因になります。

階段や段差、傾斜や、グレーチングや砂利などの悪路などは必ず低速移動する。
速度の調整の仕方は、走行編を参照ください。

注意

砂利の上では、砂利の巻き込みに注意し、無理に走行させない。

大きさ 20~30mm の砂利は、クローラベルト
グロースの隙間にはまり込んで巻き込まれ、ベル
トと本体フレームとの間にはさまってモータ過負荷
になるおそれがあります。



追加内容

全編共通 1.4 (p1-7)

■ 走行できない場所

Φ20~40 の管・幅 20~40 の凸部、クローラのグロースが挟まる可能性のあるグレーチング（下図に例示）や凹部、網・ロープやケーブルなどの柔軟物（下図に例示）などがある場合は、保護板を敷設する、ルートを変更するなどしてください。駆動系に過大な負荷がかかり、走行できなくて事故や破損の原因になります。



追加内容

全編共通 2. (p2-2)

 危険

 **ASCENT が走行する階段は、階段踊り場など上部平坦部から高さ寸法で 1m より下方範囲の機材をペイントする、緩衝材でカバーするなど、錆びが露出しないように保全する。**

滑落などにより走行速度より早い速度（約 1.5[m/sec]以上）で、ASCENT のアルミ部材と機材との間に錆を挟んで衝突すると、周囲の可燃性ガスに引火するおそれがあります。

追加内容

全編共通 2. (p2-4)

設置・準備編 (L5-59EU020 R00) 6.1 (p6-1)

注記

 **危険場所以外でも掃気をして使用する。**
結露や異物混入のおそれがあります。

追加内容

全編共通 3.3 (p3-9)

注記

 **ご使用の環境にあわせて、遠隔操作端末の電源ケーブルを準備ください。**

日本／米国仕様の電源ケーブル（125V・10A，IEC 60320-1 C13 メスコネクタ，タイプ A-3 アース付きオスプラグ，UL・CSA）を付属しています。使用される環境にあわせて，オスプラグ変換アダプタやメスコネクタが同じ新規電源ケーブルを準備ください。



追加内容

設置・準備編 (L5-59EU020 R00) 6.1.1 (p6-1)

通信環境	<p>ご使用になられる国や地域で、使用可能な通信キャリアが異なります。以下のサイトで使用可能な通信キャリアと通信方式 (LTE) をご確認ください。</p> <p>日本以外は Plan01s: https://soracom.jp/services/air/cellular/pricing/price_iot_sim/ 日本はドコモを標準とします。(他の通信キャリアをご希望の場合はお問合せください)</p> <p>各通信キャリアのカバレッジと対応する LTE バンドは、各キャリアへお問合せください。ASCENT および遠隔端末が使用可能な LTE バンドは、『取扱説明書 設置・準備編』第 10 章に記載しています。</p>
------	---

注記



動画ストリーミングは多くのデータを転送し、通信料金がかかります。

ロボットからクラウド、クラウドから遠隔操作端末へ、それぞれ 1 分あたり約 10MByte のデータを転送します。動画ストリーミングを伴う遠隔操作は、地図やシナリオ作成時など最低限のご使用をおすすめします。

追加内容

設置・準備編 (L5-59EU020 R00) 6.5.2 (p6-19)



注意

- 動作中に意図せず ASCENT が停止した場合は、ASCENT 後面のステータス LED をご確認ください。

緑色点滅や赤色点灯の場合は、遠隔操作端末から再起動を行ってください。

赤色点滅の場合は、第 9 章トラブルシューティングを参照ください。

誤記訂正

設置・準備編 (L5-59EU020 R00) 10.1 (p10-1)

最大表面温度	(誤) 66.4℃ (正) 削除 (解説) 熱的危険 (全編共通 2.1 (p2-7) に記載) に関する情報であり 仕様ではないため
--------	---

誤記訂正

設置・準備編 (L5-59EU020 R00) 付録 B (pB-2)

ステーションの銘板	(誤) Rating(Um) : Single phase 200VAC 50/60Hz (正) Rating : Single phase AC200-240V±5% 50/60Hz
-----------	---

追加内容

設置・準備編 (L5-59EU020 R00) 付録 C (pC-1)

日本・EU および USA 以外の国	ステーションを設置したり、巡回ロボット[ASCENT]、遠隔操作端末をお使いになる国・地域の各種規制をあらかじめご確認ください。
-----------------------	--

追加内容

走行編 (L5-59EU021 R00) 8.3 (p8-5)

注記



地図を作成する時は、インチング操作は避け、滑らかな運転を心がけてください。
特に旋回は、低速・連続動作で信地旋回してください。
ロボットの方位に誤差が生じ、うまく地図ができないことがあります

追加内容

走行編 (L5-59EU021 R00) 9.3 (p9-6)

注記



シナリオの途中で出庫・入庫をしないでください。
正常に自動巡回しないことがあります。

誤記訂正

走行編 (L5-59EU021 R00) 15.1 (p15-18)

エラーコード	(誤) 非常停止ボタン
202	(正) トルクオフボタン
復旧方法	