

RLM01 クイックスタートガイドパンフレット V2.1 (JP) 新結構

ステップ1 - APPをインストールする

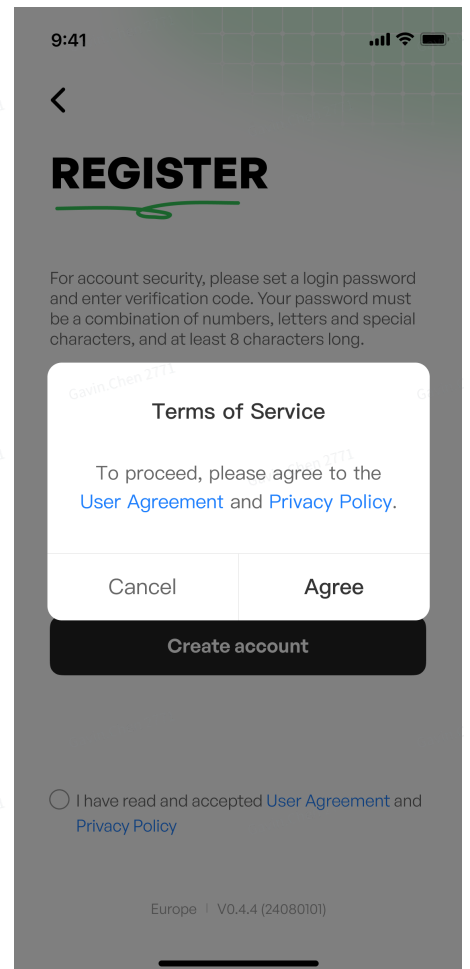
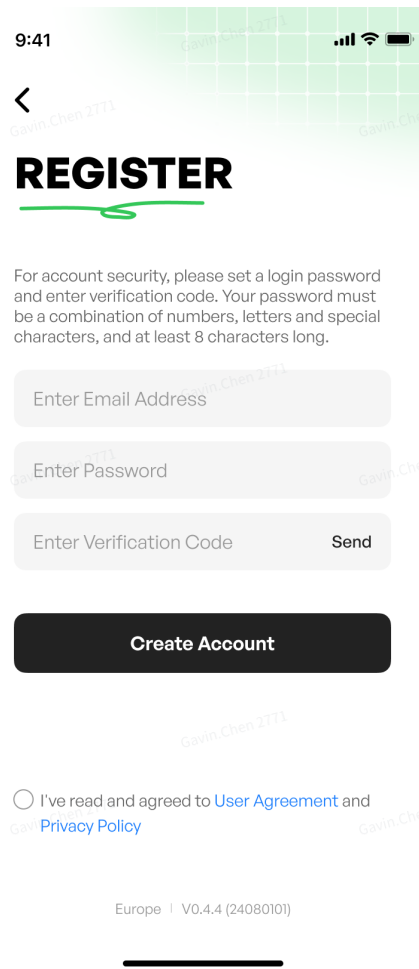
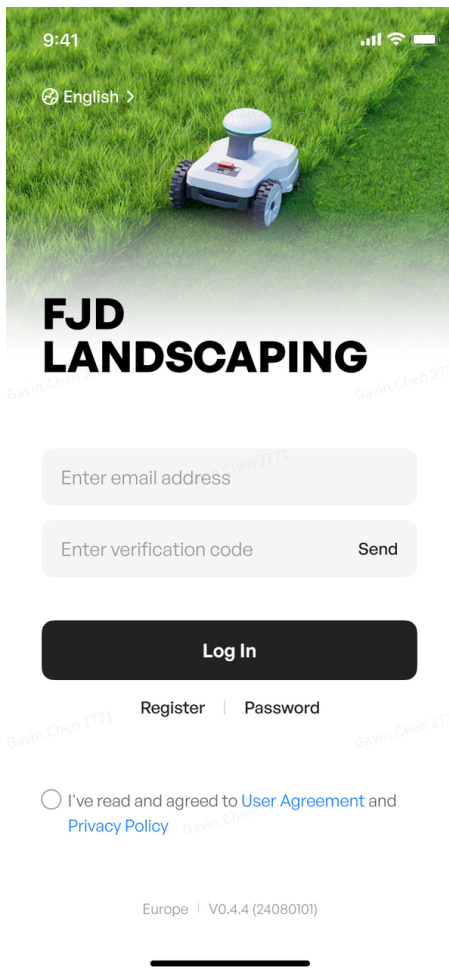
アプリをダウンロード




- AndroidおよびiOSユーザーは、左のQRコードをスキャンしてFJD Landscapingアプリをダウンロードしてください。iOS/Androidユーザーは、以下のQRコードをスキャンしてFJD Landscapingアプリをダウンロードしてください。
- RLM01で設定されたタブレットはすでにAPPをインストールしています。

ステップ2 - 登録とログイン

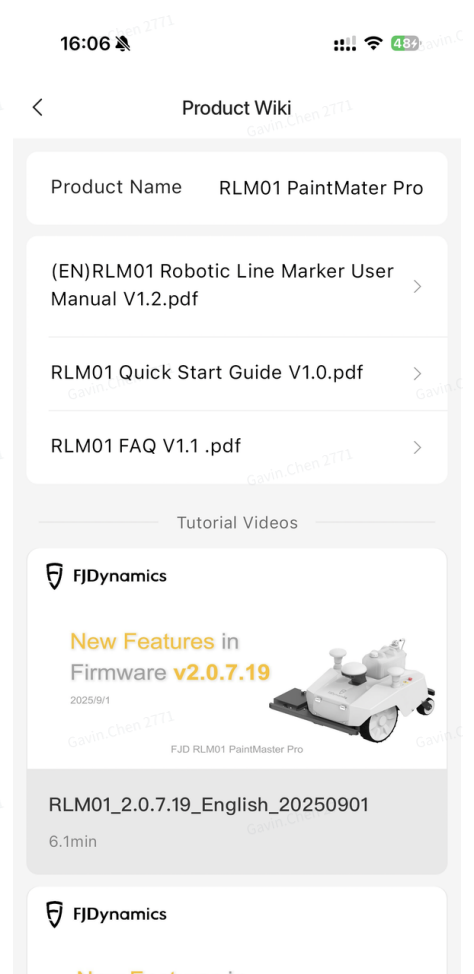
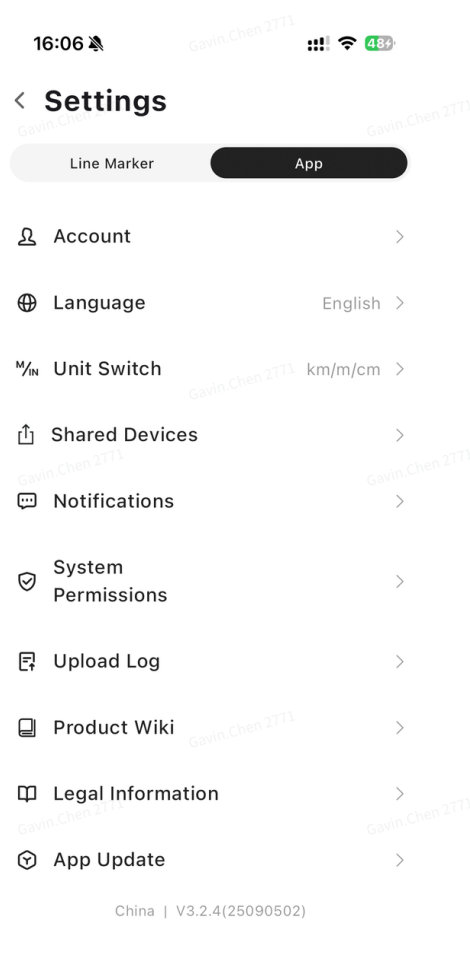
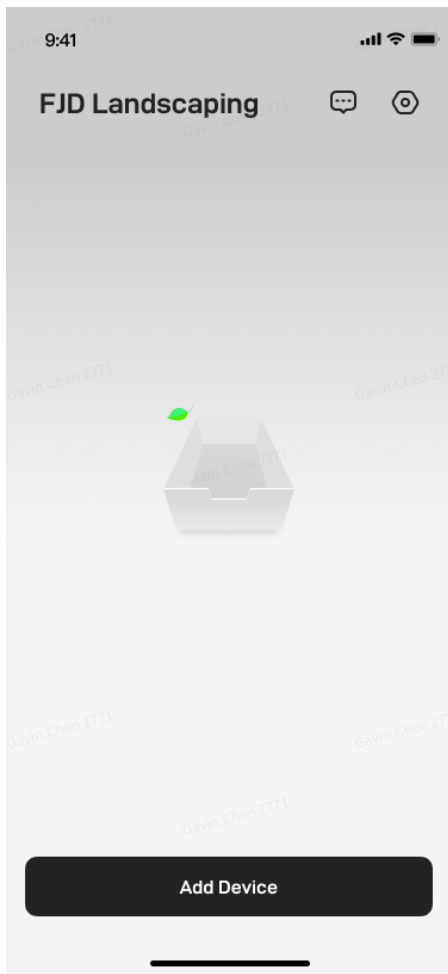
- アプリを立ち上げ、「登録」をクリックし、ページ上の指示に従って個人アカウントを登録し、ログインしてください。



ステップ3 - 製品百科を確認する

 使用中に何か問題が発生した場合は、[製品百科]を閲覧して解決策を見つけることができます。

- ログインが完了したら、ホームページに入り、右上隅の「設定」アイコンをクリックします。
- 「APP」を選択し、次に以下のリスト内の「製品百科」をクリックします。
- 入れた後、RLM01のユーザーマニュアル、よくある質問、使用ガイドビデオなどを閲覧可能です。



ステップ4 - ノズルアセンブリを取り付ける

！ ラインカーを水平で清潔な場所に停止し、手袋を用意し、ノズルアセンブリのすべての部品と取付工具を適切に整理して配置します

1. アクセサリー

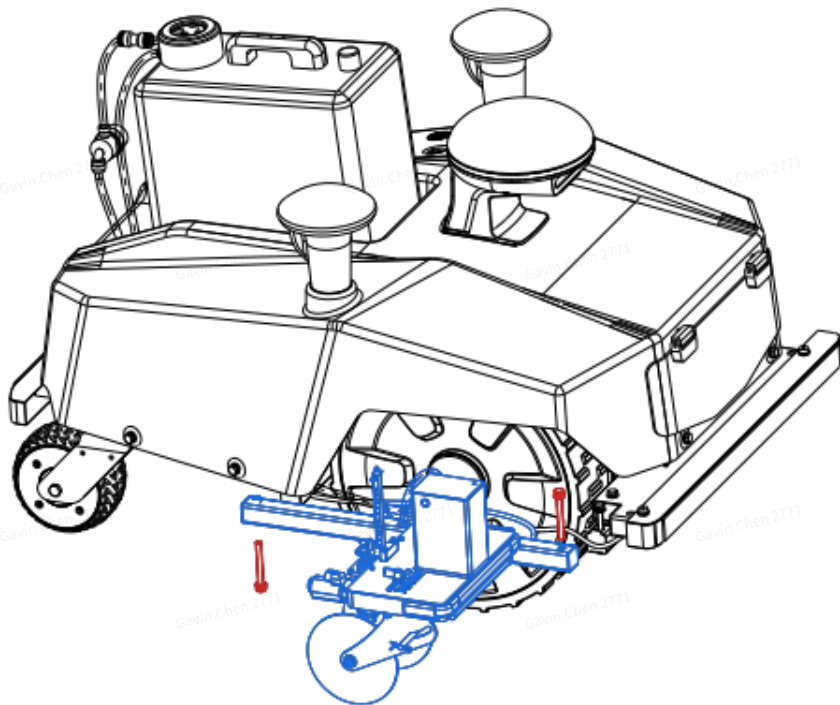
📄 ツールボックスにはRLM01用のすべての付属品が入っています。ツールボックスを開き、付属品リストと数量を照合してください。

2. インストール

📄 詳細なインストールステップについては、FJD Landscaping APPの[製品百科]セクションにあるビデオチュートリアルを参照してください。

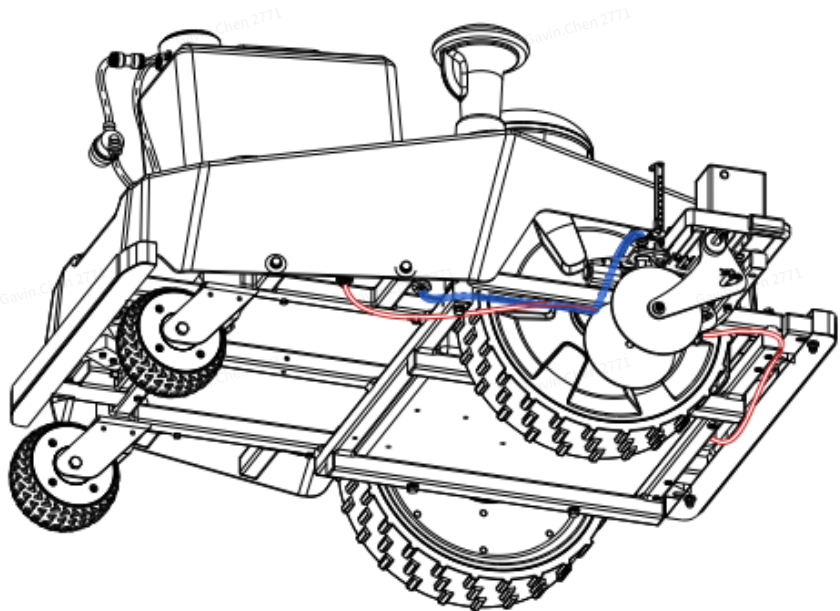
2.1 ノズルアセンブリを取り付ける

- ツールボックスの中からM8×70mmの六角ボルトを2本見つけ、ノズルアセンブリをフレームに固定してください。



番号	名前	数量
1	六角ボルト	2

- 車体下部のクイックリリースインターフェースに、電源コードと給水パイプを接続します。



ステップ5 - 電源を入れる

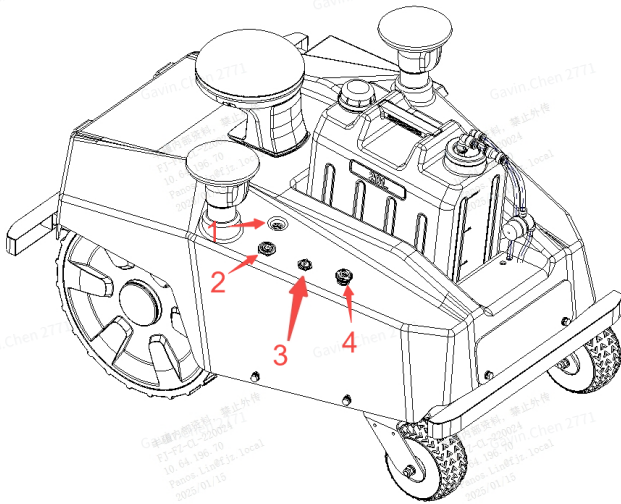
📖 デバイスをオンにする前に、バッテリーが完全に充電され、車体前部のバッテリーコンパートメントに正しく取り付けられていることを確認してください。

1. 電源のオン/オフ



- 電源ボタンを押すと、インジケータライトが点灯し、デバイスが電源オンになったことを示します。
- もう一度電源ボタンを押すと、インジケータライトが消えることで、デバイスが電源オフされたことを示します。

2. センサーとスイッチ



- 1) 雨センサーは、雨が降ったときにすぐにAPPにメッセージを送信することができます。
- 2) 電源スイッチ。
- 3) スプレー(Spray)/内循環(Discharge Air)切替スイッチ。
- 4) 非常ボタン: 非常ボタンが押されると、駆動輪モーターとポンプの電源が切れ、作動を停止します。非常停止信号を解除し、通常の電源供給状態に復帰するには、ボタンを時計回りに回して解除できます。

3. スプレーを試す

- 塗料を選択します。
 - 塗料は水性で、運動場の芝生に無害で、かつ地域の法令に準拠するものでなければなりません。



- 塗料には、即使用型と水希釈型の2種類があります。噴霧する際には、塗料の密度を1.2以下にする必要があります。水希釈型の場合、推奨される塗料と水の比率は1:4（すなわち、原液1で水4で希釈する）で、原液と水が十分に希釈されるように少なくとも3分間攪拌する必要があります。



- **内循環(エア抜き)およびスプレー試験。**

- スプレー前に、まず15秒間エア抜きをし、その後5秒間スプレーすることで、すべてのパイプが塗料で満たされ、空気がないことを確認する必要があります。
- 塗装スプレー制御の機能：

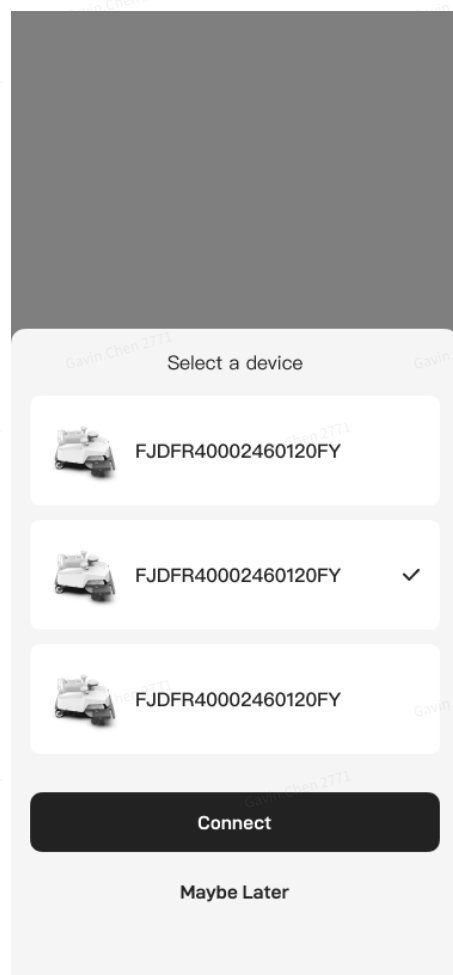
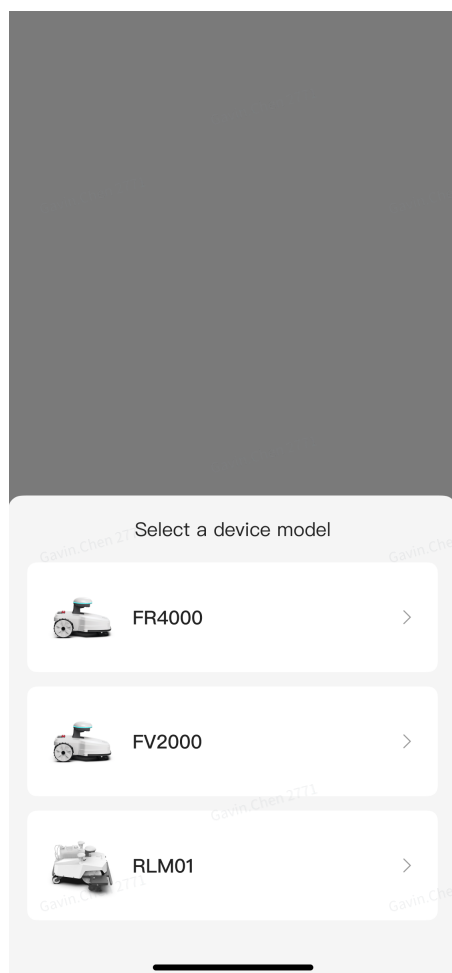
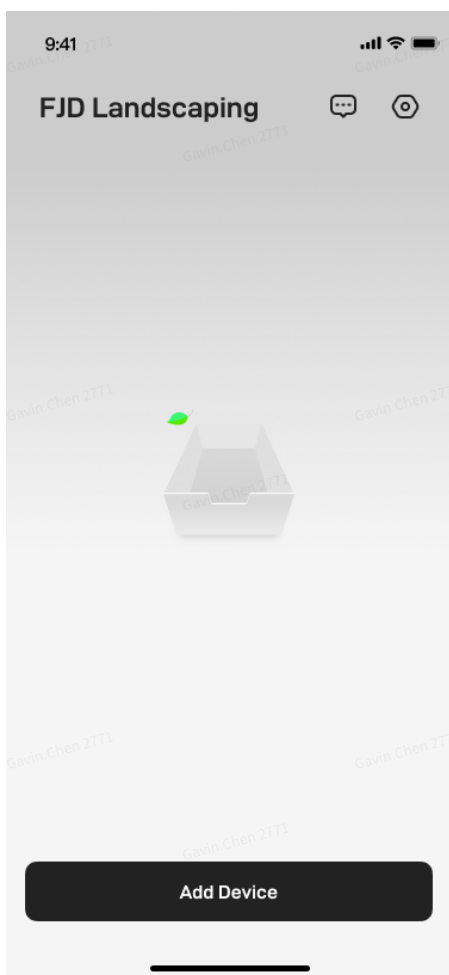
1	スイッチを 左 にすると、排気用になります。
2	スイッチを 右 に回すと、塗装用になります。
3	スイッチが 中間位置 にあるとき、オフ状態になります。

ステップ6 - ネットワーク構成とバインド

1. ラインマーカーロボットを追加する

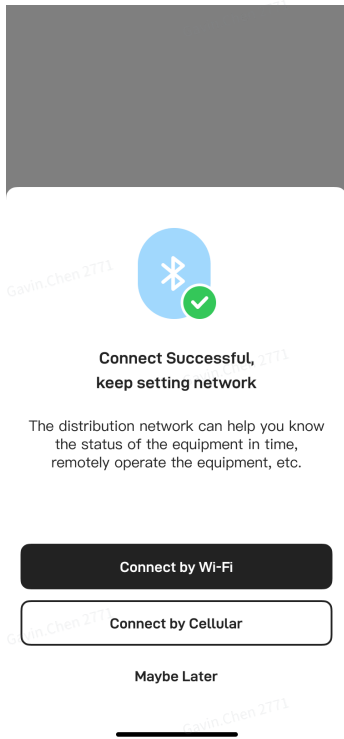
スマートフォンまたはタブレットでBluetoothが有効になっていること、ネットワークに接続されていること、およびRLM01までの距離が5m以内であることを確認してください。具体的な操作については、APP[製品百科]を参照してください。

- 下の「デバイスを追加」ボタンをタップしてください。
- オプションから「RLM01」を選択します。
- デバイスのシリアル番号は、包装箱または電池収納部の裏に表記されています。

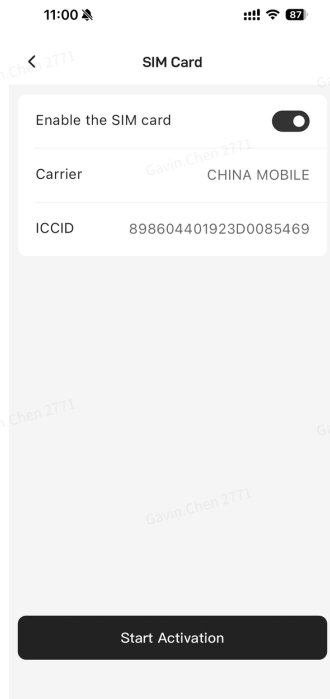


2. ラインマーカーロボットをネットワークに接続する

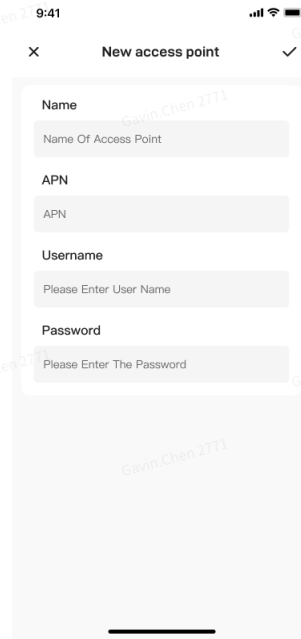
- Bluetooth接続が完了した後、Wi-Fi (2.4G) または「セルラーネットワーク」 (4G) オプションを選択してネットワークを設定します。



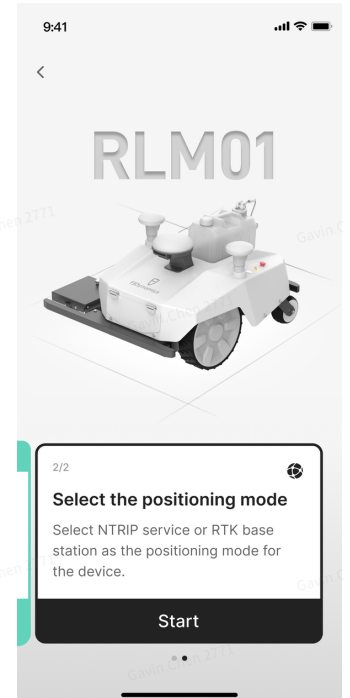
- 4Gネットワーク接続を選択する場合は、まず「有効化」アイコンをクリックします。




- 注意：一部のSIMカードは使用するために手動でAPN設定が必要になる場合があります。



- デバイスのアクティベーションが完了した後、現時点では位置情報設定をスキップすることができます。左上隅の「戻る」をクリックしてください。



 位置決めモード設定の詳細については、この取扱説明書の第8章を参照してください。

ステップ7 - リモートでRLM01をコントロール


- 左下隅にある「リモートコントロール」アイコンをクリックして、リモートコントロールモードに入ります。初めてデバイスをリモートコントロールする際には、まずデバイスを開けた場所に移動し、一定の距離を保ってください。
- 左のジョイスティックは前後の移動を制御し、右のジョイスティックは左右の旋回を制御します。



- 画面下部で、走行速度を1～3段階に調整することができます。高速段を使用する前に、低速段で操作に慣れてください。



ステップ8 - 位置決めモード設定

 RLM01を校正、マッピング、ライン引きなどの作業に使用する際には、作業の過程を通じて、安定なネットワークと衛星信号（天空が遮られていない）の環境にいることを確認してください。詳細なチュートリアルについては、[製品百科]を参照してください。

お客様のデバイスはRTK高精度測位技術を採用しており、現在3つのRTK測位サービスオプションをサポートしています。

1. プロキシチャネル（デフォルト）：

9:41



< Positioning Mode



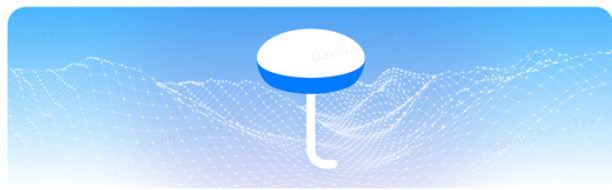
Proxy Channel

Automatically obtain NTRIP account pre-configured in GM web for faster positioning setup.



Personal Channel

Enter personal NTRIP account manually for positioning setup.



Internal Radio

Obtain positioning service by connecting to Internal Radio station.

GreenMaster(クラウドプラットフォーム)上で CORSアカウントとデバイスを紐付けます。このチャンネルを選択すると、クラウドからアカウント情報が自動取得され、迅速に測位設定が完了します。

※ 本チャンネルが未アクティベーションの場合は、GreenMasterにてサポートスタッフにデバイス設定をご依頼ください。


2. パーソナルチャンネル:

APPでCORSアカウントを手入力して測位設定を実施します。アカウントは地域のCORSサービスプロバイダーまたはFJDのN10 CORS Stationから購入可能です。

3. 内部無線モード:

FJDモバイル基地局（自身設置必須）に接続して測位設定を実現します。

ステップ9 - ノズルのキャリブレーション

 初めてご使用される前に、キャリブレーションを必ず実施してください。正確な直角と円弧を保証するため、以下の準備が必要です:

設置環境:

- 平坦かつ開けた場所（推奨：6m×6m以上）に遠隔操作で移動
- 衛星信号を遮るものがない状態を確認

事前チェック:

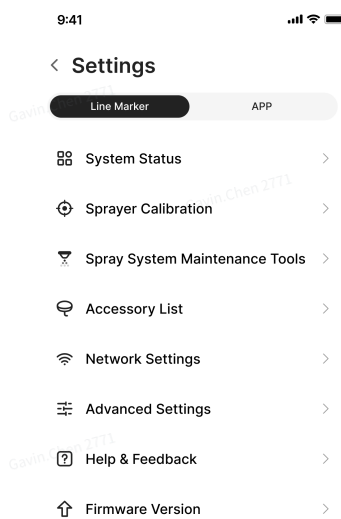
- 塗料/水量が十分であること
- 物理ノブが「オフ」位置であることを確認

具体的な操作手順は、アプリ内の [製品百科] をご参照ください。

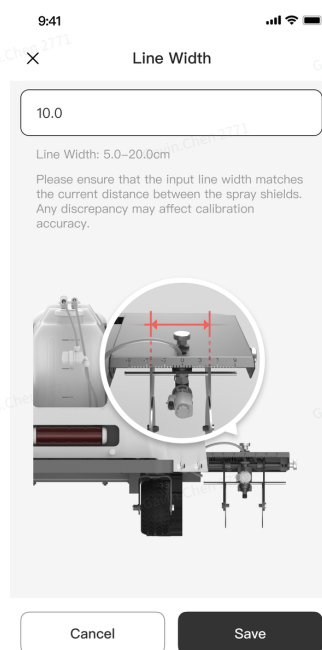
- ホームページの右上隅にある「設定」ボタンをクリックします。



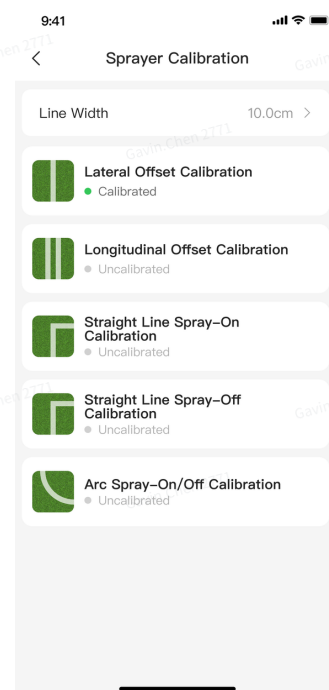
- ラインマーキングマシンの設定リストで、「機具校正」を選択します。



- 必要なライン幅（通常は10cmまたは12cm）を入力し、「保存」をクリックしてください。

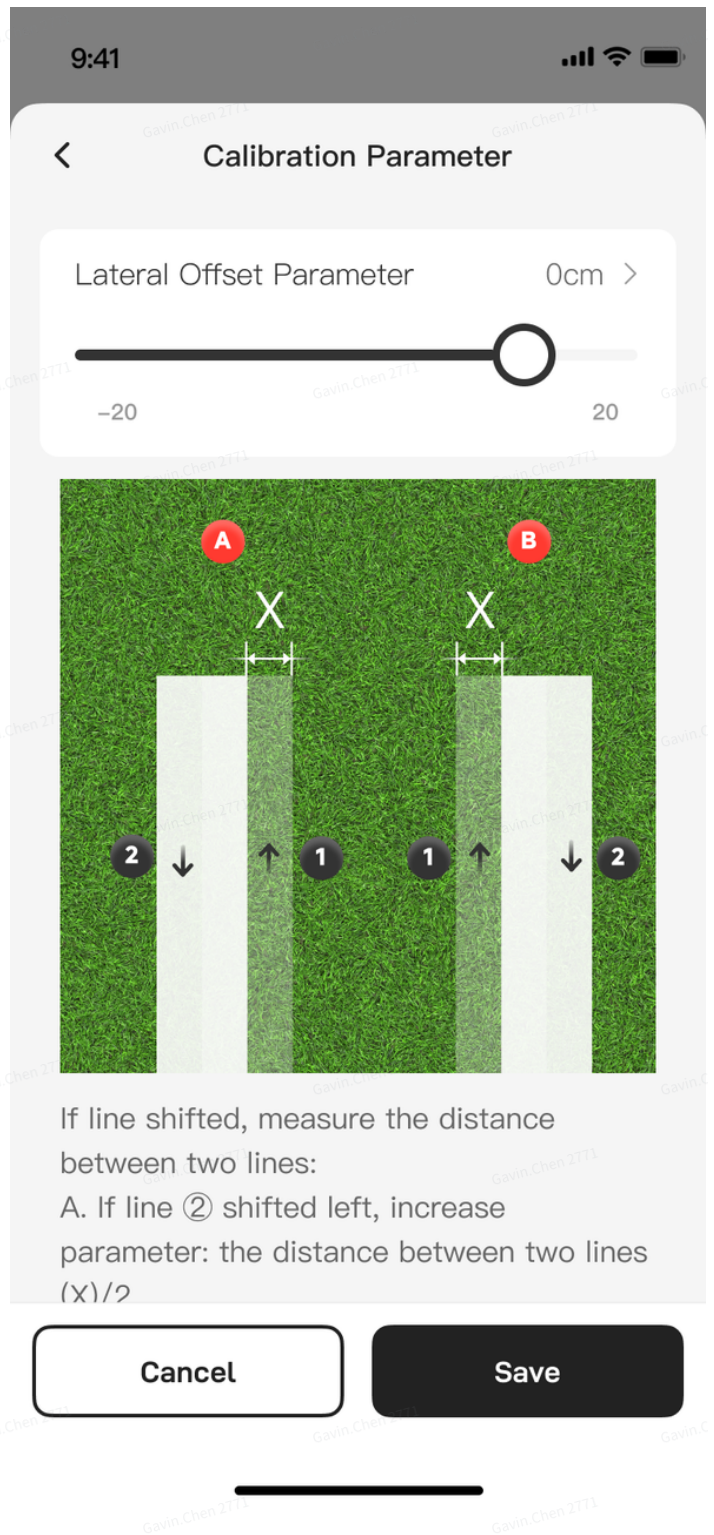
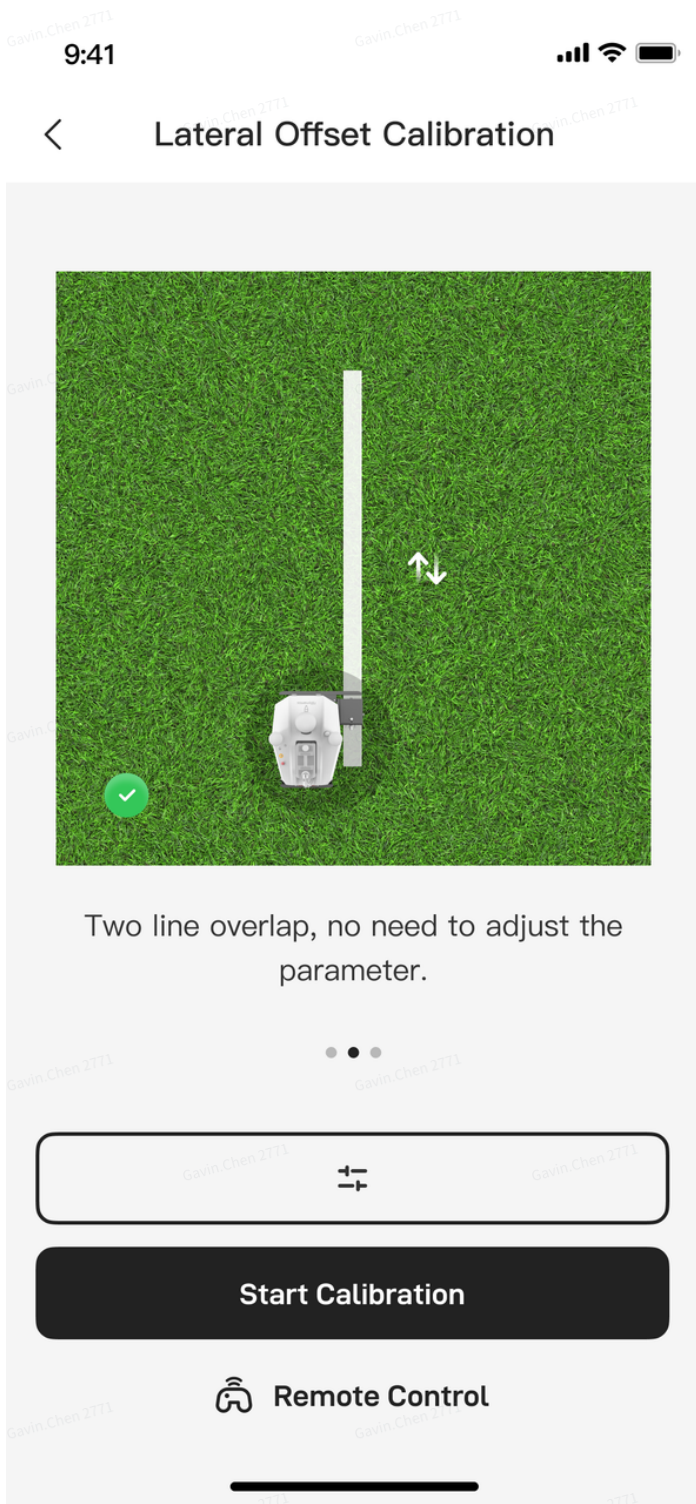


- ノズル校正は5項目から構成されています。順番にクリックして入力し、すべての項目を完了してください。




- 「キャリブレーション開始」をクリックすると、デバイスは自動的に事前設定されたタスクを実行します。タスクが完了した後、「パラメータ設定」オプションをクリックして、パラメータ調整ページに入ります。

- 実際の結果を図と比較し、指示に従ってパラメータを調整し、「保存」をクリックします。ライン引き結果が基準を満たすまで上記の手順を繰り返します。



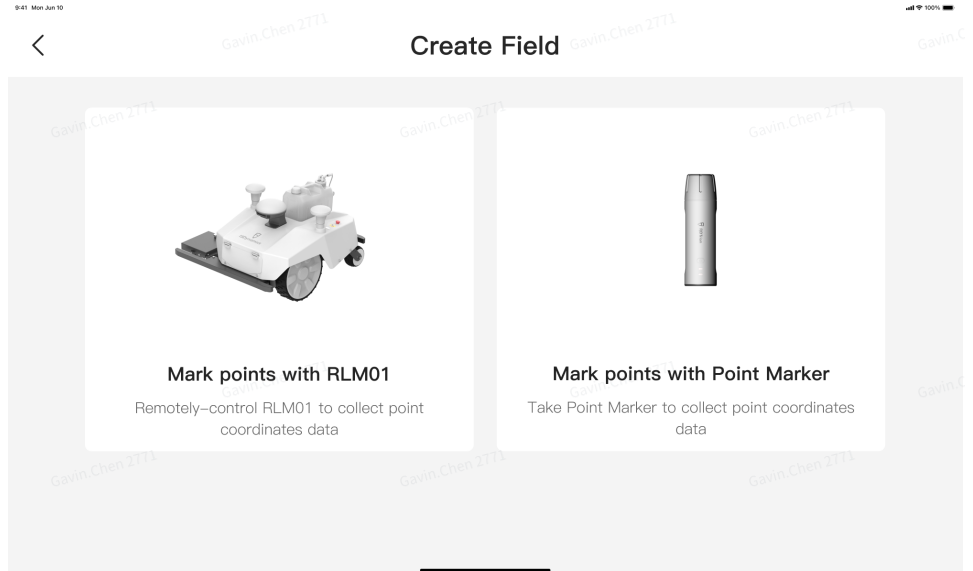
ステップ10 - マッピング

 RLM01でマッピングする際には、操作中を通じて安定なネットワークと衛星信号（天空が遮られていない）の環境にあることを確認してください。RLM01は、正常なBluetooth接続を確保するために、スマートフォンまたはタブレットから5メートル以内に保つ必要があります。具体的な操作については、APP[製品百科]を参照してください。

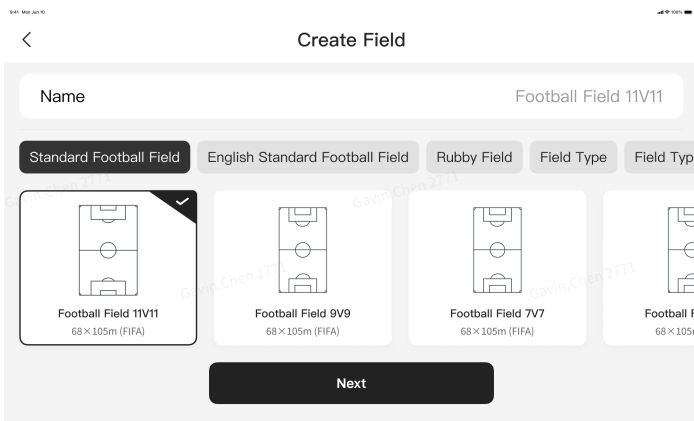
- ホームページの「作成」ボタンをクリックします。



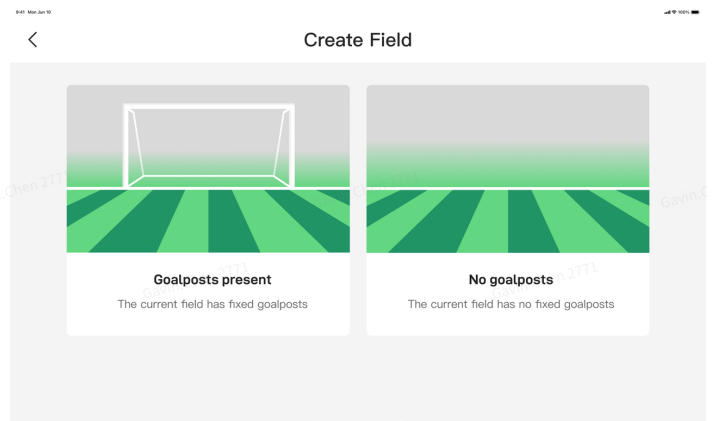
- 位置情報を記録してマップを作成するには、RLM01またはV4Eモバイルポインター(アクセサリリストからまず接続する必要があります)のいずれかを選択できます。V4Eモバイルポインターがない場合は、「RLM01でマッピング」を選択し、RLM01を指定された場所にリモート操作して位置情報を取得してください。

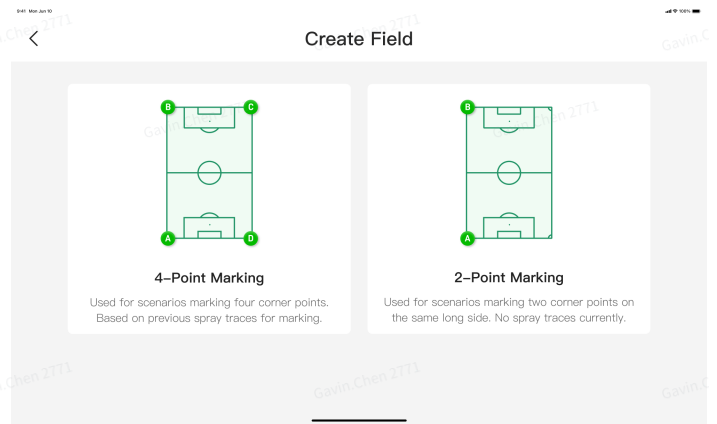
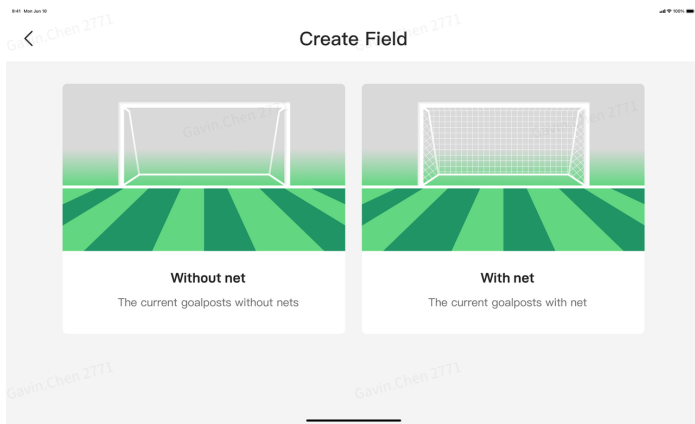


- 必要に応じてフォーマットを選択し、マップ名をカスタマイズします。



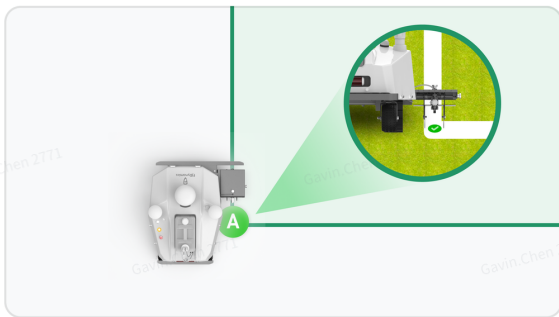
- ページの指示に従って、現場の実際状況に合致するオプションを選択してください。





- マッピング画面に入った後、例のヒントを注意深く見て、図に示された方法に従ってノズルを目標位置に合わせ、位置情報を記録してください。

Tips



Remotely control the device to the target point, ensuring the nozzle is aligned with it.

Confirm

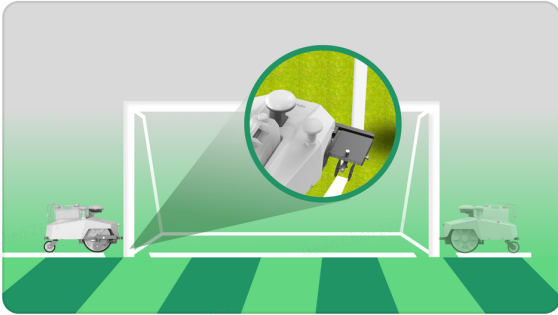
- 右上隅の指示に従って、デバイスをリモート操作してフィールド上の対応する位置に移動させてください。APP上のデバイスアイコンが動きを止めた後、ページ下部の「マーク」ボタンをクリックしてポイントを記録してください。
- 前のポイントを再設定する必要がある場合は、「元に戻す」ボタンをクリックして操作を取り消すことができます。



- すべてのポイント取りが完了したら、「完了」ボタンをクリックしてマップの作成を完了します。




Tips



When marking goalpost, ensure the front bumper lightly touches the outside of the goalpost, with the nozzle aligned parallel to it.

Confirm

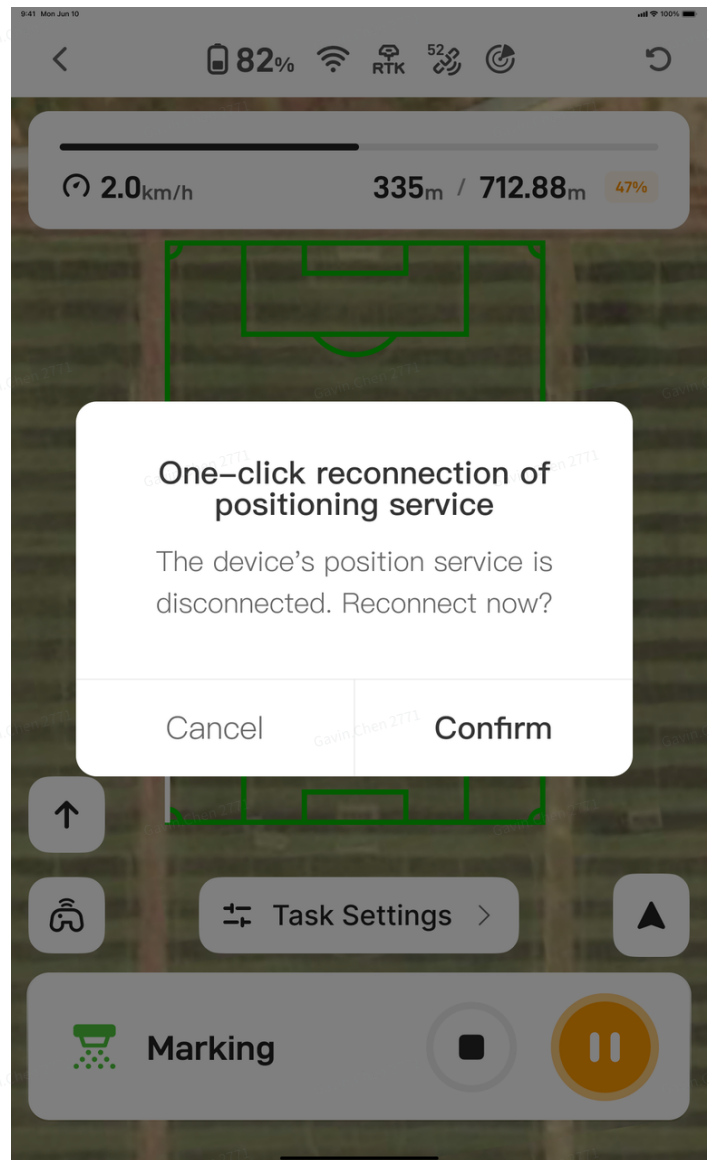
ステップ11 - タスクを開始

 タスクを開始する前に、RLM01ネットワークが接続されていること、RTK電波が正常であること、および全過程が天空が遮られない環境にあることを確認してください。

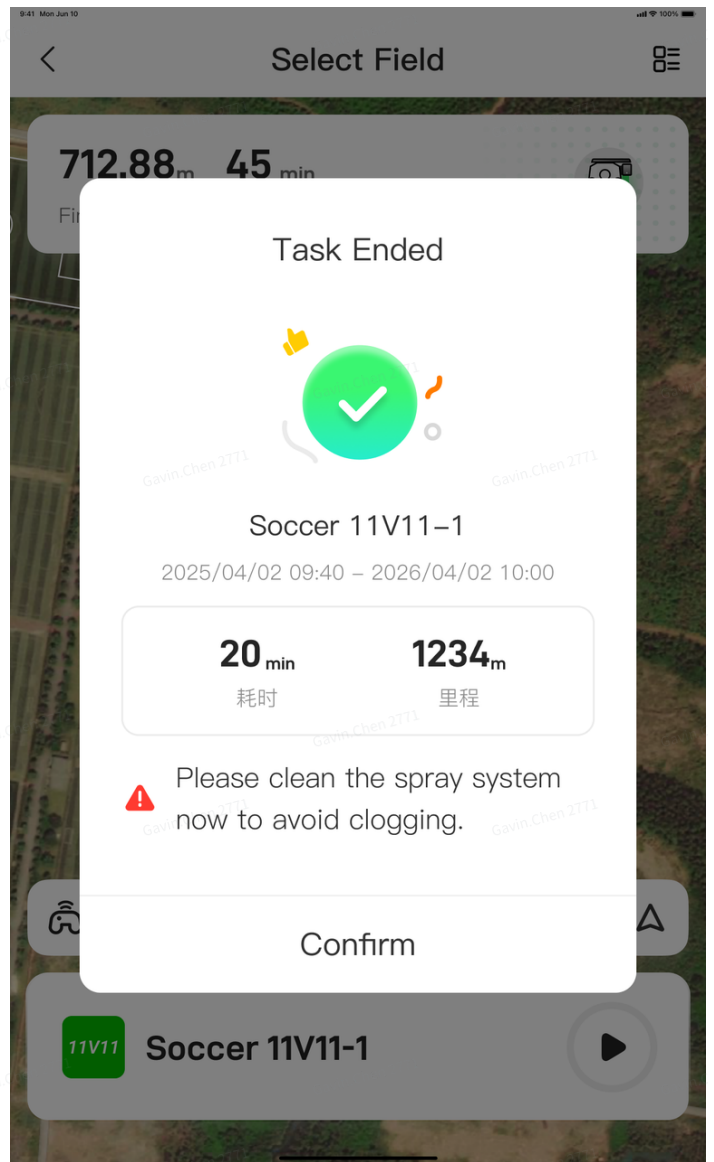
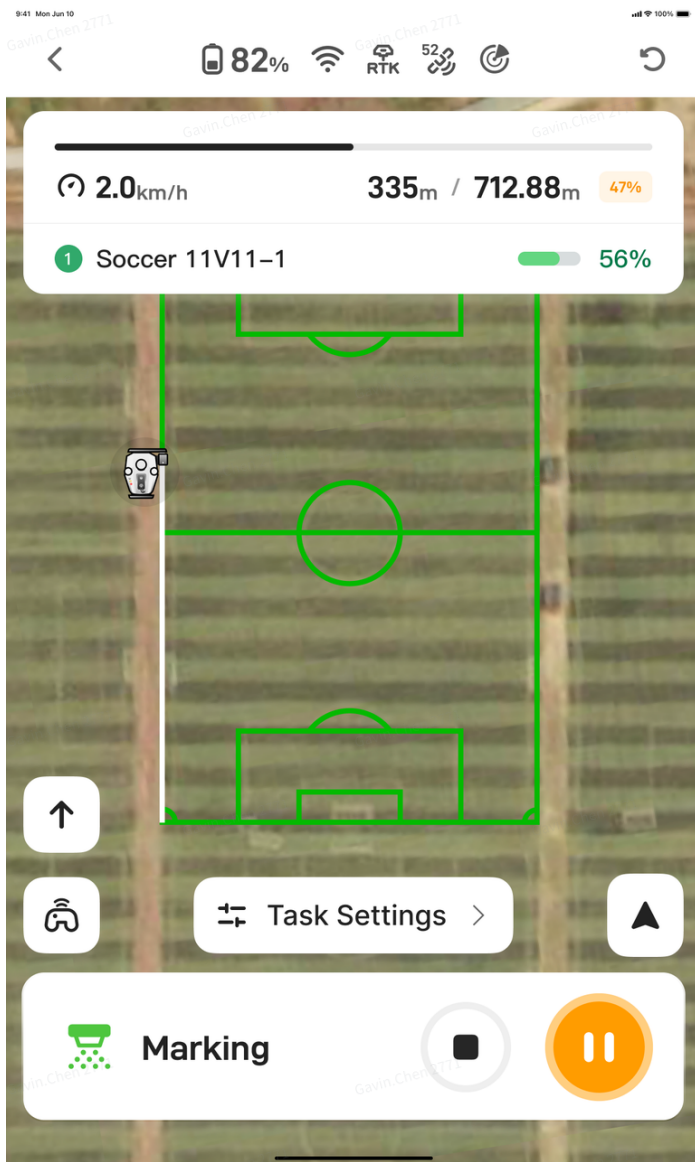
- マップ作成が完了した後、タスクプレビューページに移動できます。「タスク開始」ボタンをクリックすると、直接タスクを開始できます。
- 「確認」をクリックすると、RLM01の位置決めサービスをワンクリックで再接続できます。




- タスクを開始した後、ページ上で進捗状況を閲覧可能です。「一時停止」ボタンをクリックすると、タスクが一時停止します。「停止」ボタンをクリックすると、タスクは進捗状況を保存して終了します。



- [タスク設定]オプションでは、噴射流量や走行速度などのパラメータも調整できます。詳細については、[製品百科]の関連チュートリアルを参照してください。



ステップ12 - 洗浄

 塗料でポンプやフィルターなどに詰まりを防ぐため、ライン引き作業終了した度、15分以内に洗浄を完了することをおすすめします。具体的な操作については、APP[製品百科]を参照してください。