

ィー・バレイ 枝打ちロボット eddy

取扱説明書

形名

PR-UDC150

日本国内専用 Use only in Japan





●このたびは、イーバレイ 枝打ちロボットをお買い上げいただきまして、まことにありがとうございました。

- ●この商品を安全に正しくお使いいただくために、お使いになる前にこの取扱説明書をよくお読みになり、十分に ご理解してください。
- ●お読みになった後は、お使いになるかたがいつでも見られるところに保管してください。
- ●ご使用前にユーザー登録してください。
- ●包装に使用しているダンボールや資材は、シーズンオフの製品保管やメンテナンス時の発送に使用しますので、 製品廃棄時まで破棄しないようにしてください。
- ●製品廃棄時などで不要になったバッテリーは取り外し、お近くの充電式電池リサイクル協力店へおもちください。

製品の特長

本機には、こんな特長があります

リモコンで簡単操作

木の幹にセットし、リモコンで枝下まで上昇させ、自動で枝を切り落とします。 終了条件に達したら自動で下降し最初の位置に戻って停止します。 複数台での作業では、効率よく枝打ち作業が可能です。

■軽量設計

本体は、昇降とチェンソーにDC モータ駆動を採用し軽量です。 (約11kg) 現場への持ち運びが楽になります。 ※軽量ですが、無理な体勢での移動 はしないよう注意願います。



背負って現場まで山歩きできます。 (☞39ページ)

■ディスプレイ

ロボットの状態を表示 本体は、ロボットの状態が わかるインジケータを設けました。 また、リモコンにデータを転送し 手元で運転状態を確認できます。

■環境に配慮

低騒音、排気レス 本体は、昇降とチェンソーにDC モータ駆動を採用し電気式です。 エンジン式に比べ低騒音であり、 排気ガスも出しません。 作業者の健康や安全と、CO2の排出 がなく森林保全にも配慮しました。



[`]ブバッテリ

■素早い移動

枝打ち位置まで直線移動 枝のある高さまで一直線に上昇し、 螺旋状に枝打ちしながら上昇、 終了後は一直線に下降するので、 作業時間が短く効率的です。



真っすぐ枝下まで登ります。

■安全に配慮

エラー停止 自動運転中に過負荷など異常検知 したらエラーで一時停止し、リモ コンにエラー内容を送信します。 (☞30ページ) エラー解除後は、自動運転に復帰や 手動で操作できるようになります。 ※故障などで、継続して自動運転や

手動で動かせないことがあります。

こんなときは? リモコンの このボタンは?

お手入れは? **「**26~29^{ページ}

インジケータやリモコンに出ている

530~32~->

本体やリモコンの 設定のしかたは?

5 3 3~35 x->

| もくじ |
|--|
| お使いになる前に |
| 製品の特長・・・・・・・・・・・2 安全上のご注意・・・・・・・・・4~8 お願い・・・・・・・・・・・・・9 セット内容・・・・・・・・・・・・・・10 各部のなまえとはたらき・・・11~13 使える場所・使用環境・・・・14~15 準備と確認・・・・・・・・16~19 |
| 枝打ちのしかた |
| 枝打ちをする・・・・・・20~24 つづけて枝打ちをする・・・・・25 後片付けをする・・・・・・・26 |
| メンテナンス |
| 調整・・・・・・・・・・27~28 消耗部品・・・・・・・・・28~29 長期保管・・・・・・・・・・・29 |
| こんな表示が出たら |
| 本体インジケータ・・・・・・・・30 リモコンのエラー表示・・・・・・30 エラー表・・・・・・・・31~32 |
| 各種設定のしかた |
| 終了条件設定・・・・・・・・・33 基本設定・・・・・・・・・・34 |
| 管理者設定のしかた |
| 管理者用パスの入力・・・・・・35 緊急脱出・・・・・・・・・・・35 テスト動作・・・・・・・・・・35 |
| その他の機能 |
| 切残し高さ調整・・・・・・・・・36 枝打ちログデータ記録・・・・・・36 パスコード設定・・・・・・・・・36 リュック・ストラップのかけ方・・・37 |
| 附録 |
| チェンソー部の折りたたみ方・・・・38 押付けを手動で緩めるしかた・・・・39 |
| 仕様・アフターサービス |
| 仕様・・・・・・・・・・・・40 アフターサービス・・・・・・・・40 |

安全上のご注意

必ずお守りください

お使いになる人や他の人への危害と損害を防ぐために、お守りいただくことを説明しています。「表示の説明」は、 誤った取り扱いをしたときに生じる危害、損害の区分を説明し、「図記号の説明」は図記号の意味を示しています。

表示の説明



※2:軽傷とは、治療に入院や長期の通院を要さないけが、やけど、感電などをさします。 ※3:物的損害とは、家屋・家財および家畜・ペットなどにかかわる拡大損害をさします。

本体・付属品について







(つづく) 5





・発熱・ガス噴出・発火の原因。



▲注意

| ■事故・けがを防ぐために | |
|--|--|
| ●点検・整備の際は必ず手袋をはめて行う ・チェン刃に手がかかり、けがの原因。 指示 | ●チェン刃の調整およびチェン刃の取け、取り外しの際は必ず手袋をはめて行う ・チェン刃に手がかかり、けがの原因。 |
| ●チェンソー台は、「カチッ」と音がするまで 引き上げ、固定する ・事故やけがの原因。 | チェンソーを動作させたとき、チェン刃が ほかのものと当たっていないことを確認する ・本体が引っ張られたり戻されたりし、けがの原因。 |
| ●チェン刃は正しく目立てする ・事故やけがの原因 指示 | ●2台以上で同時に作業するときは、安全な 距離をとる ●リモコンの対応した機体を確認する ・事故やけがの原因。 |
| バッテリ(リチウムイオン電池)について | |
| 製品の廃棄は、バッテリをはずしてください。 | |
| 1. 1. 1. 1. 1. 1. 1. 1. 1. 1. 1. 1. 1. 1 | 5) 険 |
| ■火災・破損を防ぐために | |
| バッテリを分解・改造しない バッテリの液漏れ・発熱・破裂・発火の 原因。 ・バッテリには危険防止のための安全機構 が組み込まれています。これれを損なう と、過電流で充電または放電されたり充電 制御ができなくなり危険。 | ●釘を刺す、ハンマで叩く、踏みつけるな ど強い衝撃を与えたり投げたつけたりない ●火やストーブのそば、直射日光の当たる場 所、炎天下の車内など高温の場所に置いた り充電したりしない ・発熱・発煙・破裂・発火の原因。 |
| ●端子同士を針金などの金属で接続しない バッテリの発熱・破裂・発火の原因。 | ●水や海水などにつけない、ぬらさない ・発熱の原因。 水ぬれ禁止 |
| ●バッテリはマキタ製BL1860B以外 禁止 使用しない ・バッテリの液漏れ・発熱・破裂・発火の 原因。 ●火の中に投入したり 加熱したりしない | ●付属の充電器(マキタ製DC18RL)以 外で充電しない ・バッテリ液漏れ・発熱・破裂・発火の原 禁止 因。 |
| ・発熱・ガス噴出・発火の原因。 ●電子レンジやオーブンにバッテリを入れ | ●バッテリから漏れた液が目に入ったときは、 |

りる
 ・目に障害が起きる原因。

(つづく)7



お願い

枝打ち部のチェンソーを組み立ててください。

- ●チェンソーを組み立てる 製品を梱包箱から出すときにチェン刃で切り傷 などのケガを防ぐため、チェンソーを分解して 出荷しています。枝打ち前にチェンソーを組み 立ててください。
- ・開梱したらセット内容を確認してください。
 (☞10ページ)
- 本体からバッテリをはずします。
- ・チェンソー部を以下手順でセットする。(☞38ページ)
 ①チェンソー部天面を手前に引く。
 ②チェンソー部を起こす。
 ③台座をロックレバーがカチッとするまで押す。
- ガイドバー外周辺にある溝にチェンを入れます。
 スプロケット挿入部は輪にします。(刃方向注意)
- 上記をスプロケットに巻き付け、ガイドバーの張り調整ねじを通してガイドバーをはめます。
- ガイドバー底部にチェン刃が軽く接触する
 程度に張り調整ネジを調整してください。
- スプロケットカバーをスプロケットカバー止ねじ
 で固定します。(六角レンチ4mm)

このロボットはスギやヒノキなどの枝打ち専用です

●枝打ち以外に使わない

順調に枝打ちをするために、チェンソーの切れを保つ

●枝打ち前にチェンソーを調整する

- チェンソーの張りすぎは、ガイドバーの摩耗や
 チェン刃破損原因になります。必ず適正な張りに調整してください。(☞18ページ)
- ガイドバー底部にチェン刃が軽く接触する
 程度に調整してください。
- チェン刃が新しいうちは伸びやすいので、チェンの 張りをこまめに調整してください。
- チェン刃の張りがゆるいときは、チェン刃がガイドバーからはずれる原因となります。









セット内容

セット内容に不足がないか確認してください



チェンオイル ※VG100~120 ^{詰替え用(1L)}

各部のなまえとはたらき

本体(枝打ちロボット)



前(内)側

各部のなまえとはたらき(フフォ)

リモコン ※枝打ち作業はリモコンで操作します



各部のなまえとはたらき(フフォ)

バッテリ、バッテリチャージャ(充電器)

※各取扱説明書を参照

<バッテリ>

バッテリは、株式会社マキタ製 BL1860Bを使用します。バックアップ電池の追加やバッテリの能力が低下(寿命)した場合の交換は、株式会社マキタ製 BL1860Bをお買い求めください。

バッテリ固定フック

本体に差し込んだとき、外れないためのフック。

バッテリ端子

バッテリの入出力端子です。 端子に触れたり、針金などを 差し込んだりしないでください。



チェックボタン

チェックボタンを押すと、バッテリ残量表示ランプ が数秒間、下記表示をします。実際の残量は、使用 状況や気温で違う場合があります。

| È | : | 本体 | \mathcal{O} | 残量 | 表 | 示 | 6 | よ | 異 | 51 | D | ま | g |
|---|---|----|---------------|----|---|---|---|---|---|----|---|---|---|
| | | | | | | | | | | | | | |

| バッテリ表示ランプ 点灯 点灯 点灯 | バッテリ残量 |
|---|------------|
| | 75% - 100% |
| | 50% - 75% |
| | 25% - 50% |
| | 0% - 25% |
| | 充電してください |
| | バッテリの異常 |

<バッテリ充電器>

バッテリ充電器は、株式会社マキタ製 DC18RFを使用します。 充電方法の詳細は、DC18RF付属の取扱い説明書をご覧ください。



リモコンの充電のUSB電源端子で、ゴムカバーを外して使用します。 他のUSB機器の充電や給電にも利用できますが、出力電流が2.1 Aを超え るUSB機器には接続しないでください。また、メモリ機能を有するUSB 機器は、万が一のためバックアップしてから接続してください。

(異常時のライト表示および表示内容)

| ☆ ☆ ○ | 充電不可能「赤⇔緑」交互点滅 電子ブザー バッテリ寿命などで充電できません。 |
|---------------------------------------|---|
| $\bigcirc \bigcirc \bigcirc \bigcirc$ | 冷却システム異常「黄」点滅 冷却ファンの故障または冷却ロがふさがる などの原因で冷却不足です。 |

使える場所・使用環境

枝打ちに適した環境で使用する

- 1.周囲温度 0℃~40℃
- 2. 湿度 5%~90%RH(結露しないこと)
- 3. 雨天は使用しないこと。
- 4. 付近で落雷の恐れがないこと。
- 5. 本体とリモコンの間に電磁障害物(鉄板など)がないこと。
- 6. 枝にかかる送電線がないこと。
- 7. 枝打ちする木の周囲は、他の木の枝が絡んでいないこと。

枝打ち可能な木

無節材を目的としたスギ・ヒノキの枝打ちを対象としています。

下図は、標準的な枝打ち可能な木と、枝打ちロボットの行動範囲を示します。

- 適応幹径 φ150mm(設置部)~φ50mm(末口部)
- ③植林状態は、ほぼ鉛直方向に真っすぐ育ち、隣の木の枝がかかっていない木。



枝打ちできない木

以下のような形状や状態の木は枝打ちできません。



極端に曲がった木 斜度10°以下





途中にコブのある木





つるの巻いた木 その他異物のある木





幹断面が多角形状の木

長 短 比 b ÷ a ≦ 0.8 若しくは a − b ≧ 2 cm の木は規定外



幹断面が楕円形状で 長短比・長短差が規定外の木



隣の木の枝が かかった木

準備と確認

枝うち作業前に必ず確認してください

1. 本体バッテリ

満充電のバッテリの場合、標準設定条件(☞14ページ)で15~20本の枝打 ちが可能です。枝打ち予定本数に合わせて、満充電したバッテリを準備してくだ さい。バッテリの残量は、本体からバッテリを外し、チェックボタン押すことで バッテリ残量表示で確認できます。☞13ページ

<本体バッテリの充電方法>

本機は、株式会社マキタ製 急速充電器 DC18RFと、リチウムイオン電池 BL1860Bが同梱されています。以下の手順で充電してください。 なお、充電器に付属の取扱い説明書をよく読んで理解してから充電してください。 ①充電器の電源プラグをAC100Vの電源コンセントに差し込みます。

・充電表示ライトは「緑」の点滅を繰り返します。

②バッテリを充電器の挿入ガイドにそって、一番奥まで入れます。

・バッテリを挿入すると充電表示ライトが「赤」に点灯し、現在設定されている充電完了
 メロディーの確認音が短時間鳴り、充電を開始します。

③充電が完了すると「緑」の点灯に変わり、充電完了メロディや電子ブザー音が鳴ります。 ④バッテリを抜き取り、電源コンセントから充電器の電源プラグを抜きます。



準備と確認(つづき)

2. リモコン(内蔵バッテリ)

リモコンのOKキーを押して起動し、リモコンの充電状態を確認します。 (☞12ページ)

残量が少ない場合や、リモコンが起動しない場合は、リモコン内蔵バッテリを 以下の手順で充電してください。(同梱の充電器を使う場合)

- ① リモコンのUSB端子に付属のUSBケーブルのTypeC側を差し込みます。
- ② 充電器の電源プラグをAC100Vの電源コンセントに差し込みます。
- ③ USB電源供給端子のカバーを開け、USBケーブルのTypeA側を差し込みます。
 - ・リモコン内蔵バッテリの充電を開始します。
 - 液晶表示は一定時間経過すると「スリープモード」になり表示が消えます。
 - ・充電状況を確認する場合は、リモコンのOKキーを押してリモコンを起動してください。
- ④ 充電が完了するとリモコンの状態表示部の内蔵バッテリが満充電状態
 一定時間経過し、本体との通信がない場合は「スリープモード」になり表示が消えます。
- ⑤ 充電が完了したらUSBケーブルを外し、充電器の電源プラグを抜きます。



お願い

- ・充電に使用するUSBケーブルを破損または紛失した場合は、市販のUSBケーブルでも使えます。「TypeA to TypeC」でバスパワー(充電電流)2A以上のものをお買い求めください。
- ・充電元の電源は、パソコンなどのUSB端子も利用できますが、バスパワー(充電電流)1A
 以上が必要です。機器の仕様を確認してください。

準備と確認 (つづき)

3. チェンソー

チェンソーの張り具合を確認してください。 作業前に本体のバッテリを外してから以下の調整をしてください。

- 六角レンチ(4mm)を使用してスプロケットカバー止めねじを少しゆるめます。
 ガイドバーの先端を軽く持ち上げながチェン張り調整ねじをレンチ(4mm)を使用して、ガイドバー底部にチェン刃が軽く接触する程度にチェン刃の張りを調整します。チェン張り調整ネジは図のように、しまる側に回すとチェン刃の張りが強くなり、ゆるむ側に回すとチェン刃の張りが弱くなります。
 ガイドバーの先端を軽く持ち上げて、レン
- チ(4mm)を使用してスプロケットカバー 止めねじをしっかり締め付けます。
 チェン刃にたるみがないことを確認してく ださい。チェン刃をガイドバー中央付近で軽 く持ち上げて前後にスムーズに動かせるぐら いが目安です。
- 4. 潤滑油(チェンソーオイル) 油量計でタンク内の残量を確認します。 満タン(約150ml)で約20本枝打ち 可能です。潤滑油が切れると、チェンソー とガイドバーの摩擦が大きくなり、ガイド バーが焼けたりしてチェンソーが故障する ことがあります。
 - ① 給油ロキャップをゆるむ方向にねじりはずします。
 - ② 潤滑油を満タンになるまで入れます。
 (油量計の液面が上端で見えなくなるまで)
 - ③ 給油ロキャップをしまる方向にねじりしめます。 締りがゆるいと、枝打ち作業中にこぼれることが あるので、最後まで確実にしめてください。

お願い

- ・バッテリ交換時に潤滑油(チェンソーオイル)を補填してください。
- 潤滑油は、必ずチェンソー用オイルを使用してください。
 オールシーズン用で粘度がVG100~120を推奨します。





準備と確認 (つづき)

5. 通信とリモコンの基本動作

リモコンと本体の無線通信状態を以下の手順で確認してください。 通信が途切れると本体の制御ができなくなりますので必ず確認してください。

①リモコンを本体近くで OKキーを押して起動します。

・表示画面は、時刻と内蔵バッテリーの残量を表示します。

「e-Valleyロゴ」表示し、ディスプレイ欄は起動画面を表示します。

このときのリモコンは、通信待ち状態です。

②満充電したバッテリを本体に取り付ける。

③本体の電源スイッチを押して起動します。

・インジケータと充電状態表示ランプが点滅しているときは本体が起動操作中です。

・起動が完了すると、インジケータが緑色表示になります。

注:リモコンが起動していなかったり通信が異常な場合は空色表示になります。

④本体の電源スイッチを長押し(約2秒間)します。

•本体の電源が切れます。

⑤再度電源スイッチを押し、本体を起動します。

- 本体が起動しリモコンと通信可能状態になるとインジケータが緑色になります。
- ・リモコンが本体からの信号を受けると通信状態と本体バッテリの残量がアイコンで表示されます。通信状態は、

 が表示されることを確認してください。
- ・本体バッテリの残量表示は、バー4本を確認してください。

⑥本体の開閉スイッチを1回押し、受動輪が外側へ移動し、原点位置まで開いたら停止します。 ⑦本体の電源スイッチを長押し(約2秒)て電源を切ります。

・このとき、リモコン側は、通信が切れるので 🖉 🔤 がグレー 🦉 🔲 になります。



枝打ちをする

1. リモコンを起動します

リモコンを本体近くで OK キーを押して起動します。

- e-valleyロゴを表示した後、 [本体接続待ち]
 画面となり、時刻と内蔵バッテリの残量を表示します。(☞ 12・17ページ)
- ・リモコン起動後、GPS位置信号を受信し、 受信が完了後、位置情報を表示します。



2. 本体を起動します

本体をリモコンの近くで電源スイッチを押して起動します。

①本体起動すると「ぴっ」と音が鳴り本体が起動します。リモコンと通信可能な状態になると、 リモコンは [準備操作スタンバイ] 画面になります。

②開閉スイッチを1回押すと、押付けアームが外側に移動します。最外周に到達したところで 自動的に停止します。(原点出し)リモコンは[取付けスタンバイ]画面になります。



お願い

本体とリモコンが通信可能になったら、枝打ち前に双方の充電残量を確認してください。
 枝打ちに十分な電池の残量が無い場合、枝打ち途中で停止することがあります。
 本体の電池残量が25%以下になったら満充電したバッテリと交換してください。

・GPS信号受信中は、リモコン操作ができません。GPS信号の受信が完了するまで 5分くらいかかる場合があります。位置情報が表示されるまでお待ちください。

枝打ちをする (つづき)

3. 樹木に本体をセットします

左右のハンドルを持って本体を持上げ、以下の手順で、樹木にセットします。 ①ロックバー開閉トリガを引いてロックバーを開けます。(樹木に設置) ②主輪を木の幹に当て、ロックバー開閉トリガから指を離し、ロックバーを閉じます。 このとき、ロックバーセンサが検知する位置までロックバー受けに入ること。 ③開閉スイッチを押すと、左右アームが内側に移動し主輪と樹木を押付けます。 押付け力が既定値に達したところで自動的に停止します。(樹木に押付け完了) リモコンの表示は、「動作準備完了」画面になります。 ④左右ハンドルから手を離し、本体が静止していることを確認すると同時に、左右のアーム

とチェンソーが樹木の伸びている方向とほぼ平行であることを確認する。



お願い

・枝打ちできる木の形状 (☞ 14ページ) であることを確認してください。

・本機は、セットした高さより約70cmの範囲は危険防止のためチェンソーが回らない仕様です。 セット前に手の届く範囲の枝を払ってください。

・樹木へのセットは、無理な体勢でセットせず、胸高を目安にしてください。

セット位置が原点となり、自動運転で枝打ち終了後に降下する終点になります。 地面に近すぎると、腰を痛めるばかりか、本体が地面に当たることがあります。

(つづく) 21

枝打ちをする(つづき)

4. 枝下まで本体を移動させます

リモコンの▲キーを押し続けると、本体は直進上昇します。

チェンソーの先端のチップガードが最低部の枝より低い位置で停止させます。

タイヤが滑って登らないた場合は、以下の手順を試みてください。

 ●や▼キーを押して、螺旋上昇させたり、直進下降させたりして、登る経路を変え、再び ▲キーを押して直進上昇させる。

②上記を繰り返して、最低部の枝の下まで本体を上昇させる。



お願い

・枝打ち中は、切った枝が落下します。操作は、木から十分に離れて作業してください。

枝打ちをする(つづき)

5. 枝打ち自動運転させます

本体を枝下まで進めたらリモコンのOKキーを押し [MENU] 画面になりま す。現在の終了条件が表示されます。この設定で良ければ、OK または ▶キー で枝打ちを開始します。終了条件に達したらたら、チェンソーが停止し、終了 後の動作設定に従い待機、または、自動的にセット位置まで降りて自動運転を 終了します。



●自動運転中の一時停止

自動運転中に故障などで本体が登らなくなったり、 打上げ高さなど終了条件を変更したいときは、OK キーを押すことで一時停止できます。その後、▲▼各 キーで一時停止以降の操作を選択します。

再開:枝打ち中に戻り、自動運転を継続します。

- 中止:動作準備完了画面に切り替わります。走行経路 を変えたり、終了条件を変更するとき選択しま す。
- 終了:枝打ちを終了します。本体はセット位置まで自 動で降ります。



注:枝打中でも ◀▼▲で走行経路を変更することができます。

支打ちをする (つづき)

6. 枝打ちの終了

本機で枝打ちの終了の仕方は、以下の2通りがあります。

- 自動運転で終了条件に達した場合の終了 終了条件設定で終了時動作〈自動〉の場合は、 リモコン表示が[降下中]となり、 本体は自動的に樹木にセットした位置まで降りて きます。この時のリモコン表示は、[枝打ち終了] 画面に移ります。 セット位置に戻る途中で、OKキーを押すと、その
 - 時点で枝打ち終了となり、 [枝打ち終了] 画面に移 ります。



枝打ち終了後セット位置

② 自動運転の途中で強制終了した場合の終了
 何らかの原因で、終了条件に達せず終わらす場合は、
 [枝打ち中…]でOKキーを押すと、本体はその場で停止し、 [枝打ち中断] メニューの「終了」を選択すると終了条件後動作設定に関係なくセット位置まで戻る動作をします。
 (自動運転中の一時停止 ☞23ページ)
 その後は①と同じ動作をします。

7. 本体を樹木から外します

受けに入っていることを確認する。

 ①本体のハンドルを両手でしっかり握って開閉スイッチを 1回押すと、左右アームが外側に移動します。原点位置 まで開くと停止します。

②本体を手前に移動して、樹木から本体を外します。
 ロックバーは木に当たって自然に開きます。
 ③本体を樹木から外した後、ロックバーをロックバー



つづけて枝打ちをする

- 1. 本体・リモコンの状態を確認します つづけて枝打ちをする場合は、以下の項目を確認してください。
 - ① 本体インジケータ (330ページ)
 - ・青点灯
 - ② リモコン表示 (☞12ページ)
 - バッテリ残量 本体: 25% 以上、リモコン: 25% 以上
 - ・エラー表示 なし (☞30ページ)
 - ③ チェンソーオイルの残量
 - ・表示窓から残量が見える程度必要です
- 2. 樹木に本体をセット ~ 枝打ち終了 21~24ページと同様の操作を実施します。
- 3. さらに枝打ちを行う場合 本項1.2.を繰り返す。
- 4.本体を清掃します 本体電源を切り、必ずバッテリを外してから、枝打ち時の切り粉や潤滑油を 取り除いてください。(☞26ページ)
- 5. 本体を片付けます チェンソ部はチェンソーカバーを被せ、保管してください。 (☞26ページ)

お願い

・つづけて枝打ちする場合は、枝打ち後の本体の各部に切り粉や潤滑油が付着しています。
 特に主輪や覆輪に付着した切り粉や潤滑油をエアーやウエスで払ったり拭き取ってください。
 スリップや可動部の動作不良の原因になります。

後片付けをする

1. 清掃

- - チップガードとチェン刃
 - ・スプロケット周辺
 - 主動輪周辺
 - 従動輪周辺
 - 左右アーム摺動部
 - ・本体全体(特にチェンソー台)
- ② チェンソーオイルの除去
 - 主動輪周辺
 - 従動輪周辺
 - •本体側面

○印 主な切粉除去ポイント



お願い

・切粉の除去は、エアー吹きやブラシ掃きなどで除去してください。

2. 保管

保管は、枝打ちシーズン中など頻繁にご使用になる場合は、チェンソー部にチェンソーカバー を被せ、組み立てたままで保管してください。

保管場所は、高温多湿にならない倉庫など室内で保管してください。

<保管条件>

温度: -5 ~ 50 ° 湿度: 5 ~ 90 % RH (結露しないこと)

メンテナンス

1. 調整

使用しているうちにチェンソーの切れ味が悪くなったり、可動部にごみやほこ りが溜まって円滑な動きをしなくなったりします。定期的に調整を実施してくだ さい。

①チェンソ刃

- <調整方法>
- ・目立てをする。 ガイドバーに対して丸ヤスリを30° 傾け、丸ヤスリの直径の1/5 が上刃 より出るようにチェン刃に当てて ください。

丸ヤスリの水平を保って、押すとき だけヤスリをかけ、手前に引くとき は刃部にヤスリを当てないようにし て、上刃および横刃の目立てをして ください。

切り込み深さを適正にする。
 デプスゲージジョインタを図のよう
 にセットし、満から出た部分を平や
 スリで削り落とします。

デプスゲージの角に丸みを付けてください。





チェン刃の目立て方法

デプスゲージ寸法の調整

デプスゲージの調整が終わりましたら、オイルに浸して切り粉を洗い落としてください。 ※刃部の目立てには、外径が4mm(呼び5/32″)の目立て専用丸ヤスリを使用してください。

・張りを適正にする。☞9ページ
 ②ガイドバー

切り屑がガイドバーにつまる ことがあります。切り屑がガイ ドバーの溝につまると、チェン オイルがチェン刃全体に行き渡 らなくなります。チェン刃を目 立てや交換するときに、ガイド バーの溝に入った切り屑を除去 してください。



スプロケット溝の切粉除去



スプロケットカバー内の切粉除去

(つづく) 27

メンテナンス (つづき)

- 1. 調整 (つづき)
- ③チェンソー台可動部

チェンソー台は、収納や移動するときに折りたたんだり、昇降時はチェンソーが樹木表面 から離れ、枝打ち時は近づけたりする可動部があります。ここにごみやホコリがたまると 動きが悪くなります。

<調整方法>

スライド面や回転節の部分をエアー吹きやブラシ掃きして除去する。チェンソーオイルは ウエスなどで拭き取る。チェンソー台を前後左右に動かし、動きがスムーズであることを 確認する。

お願い

・リード線に力を加えないようにしてください。断線の恐れがあります。

2. 消耗部品

使用しているうちに摩耗などで部品が劣化し、性能が保てなくなります。 このような部品はメンテナンスや交換することで本機の性能を維持します。 消耗部品と交換時期の目安、交換方法を以下に掲載します。

①タイヤ

特に主動輪タイヤは昇降の動力源ですので、 樹木表面との滑りにより摩耗します。 タイヤの中央部より摩耗が進行します。

<交換目安>

側面から見て、タイヤ溝の残量が1mm程度。 滑りが多く上昇スピードが極端に遅くなった または、上昇しなくなったとき。

<交換方法>

分解交換になりますので、当社にご相談ください。

- ②チェン刃
 - <交換目安>

チェン刃が破損または、デプスゲージ寸法が保てなくなったとき。

く交換方法>

チェンソーを組み立てる(9ページ)の逆手順で外し、順手順で組み立てる。

- (1) チェン張りを緩める
- (2) スプロケットカバー外す
- (3) チップガードを外す
- (4) チェン刃を外し交換
- (5) チップガードを取付
- (6) スプロケットカバー取付
- (7) チェンソーの張り調整





メンテナンス (つづき)

③ガイドバー

チェン刃が通る溝や端面が摩耗で減ります。無理な力がかかり溝が変形したりします。 <交換目安>

- ガイドバーが変形または、溝端面に大きな傷があるとき。
- <交換方法>
 - チェンソーを組み立てる(9ページ)の逆手順で外し、順手順で組み立てる。
 - (1) チェン張りを緩める
 - (2) スプロケットカバー外す
 - (3) チップガードを外し、チェンを外す
 - (4) ガイドバーを外し交換
 - (5) チェンを交換したガイドバー溝に入れて装着し、チップガードを取付
 - (6) スプロケットカバー取付
 - (7)チェン刃を張り調整
- ④ バッテリー

充放電を繰り返すとバッテリ容量が減ります。

く交換目安>

運転時間が極端に短くなった、充電時間が長くなった、

- またはバッテリ充電器異常が出たとき。 ☞13ページ
- <交換方法>
 - 新しいバッテリと交換してください。

バッテリは、株式会社マキタ製 BL1860Bをお買い求めください。

お願い

- バッテリはサードパーティ製の廉価品は使用しないでください。発火・発煙・爆発等の 恐れがります。また、指定以外のバッテリを使用した場合は、保証の対象外となります。
- 3. 長期保管

シーズンオフなど長期に使用せず保管する場合は、製品の包装箱に収納する ことを基本とします。下記手順で保管願います。

- オイルタンク内が空に近くなるまで注射器などでオイルを抜く。
- ② 本体の清掃 ☞26ページ
- ③ バッテリを本体から外す。
- ④ チェン刃、ガイドバー、チップガードなどを外す。
- ⑤ 梱包箱※に入れ(取り外し部品含む)、出荷状態と同様にする。
- ⑥ 高温多湿の環境では保管しないでください。

(目安:気温50℃以下、湿度90%以下で結露しない)

※包装箱が無い場合は、外した部品をなくさないようにして保管してください。





- 1. 本体インジケータおよびバッテリ残量 本体の状態をバッテリ残量LEDとインジケータの色や光かたでお知らせします。
 - インジケータ:空色(点灯) 本体はスタンバイ状態で、リモコンとの通信待ちの状態。
 - ② インジケータ:緑色(点灯) 本体はスタンバイ状態で、リモコンとの通信が確立した状態。
 - ③ インジケータ: 黄色 本体動作中で、いづれかのモータが動いている状態。
 - ④ インジケータ:赤色(点滅) 動作中に本体に何らかの異常を検知した状態。異常の状態によっては、点滅と同時に「ピーッ」と音で知らせます。自動修復中で本体動作は継続中。 また、エラー内容をリモコンに送り、表示します。
 - ⑤ インジケータ:赤色(点灯) 本体は異常停止中の状態。エラー解除後、リモコンの OKキーで再始動。エラー解除に成功すれば緑色(点灯) に変わります。
 - ⑥ バッテリ残量:白色LED4個でバッテリ残量を表示 点灯が1個になったら残量が約25%以下です。

バッテリ残量 白色LED4個 「「」」」」 「」」」 「」」」 「」」」 「」」」 「」」」 「」」」 「」」」 「」」」 「」」」 「」」」 「」」」 「」」」 「」」」 「」」」 「」」」 「」」」 「」」」 「」」」 「」」」 <tr

2. リモコンのエラー表示

本機を使用中、作業環境や樹木表面の状態、機器の不具合などによりエラーが 発生した場合は、リモコンの画面にエラー内容を表示し、一旦動作を停止します。 エラー内容を確認したらOKキーを押し、エラー発生前の作業に戻ります。 エラー表(☞31ページ)を参照して、エラーに対処してください。

対処後、画面の指示に従って作業を続け てください。

同じエラーが繰り返し表示される場合や、 エラーの種類によっては対処できない ものもあります。その場合は、本体を 設置位置まで降ろして樹木から外し、 当社に修理を依頼してください。



注:昇った本体が降ろせない場合は、 緊急脱出(☞35ページ)で降ろしてください。アームが外側に開くとき、 本体が急に落下することがあります。緊急脱出をする場合は、木から安全 な距離を確保してください。本体の真下で緊急脱出を行わないでください。

30

こんな表示がでたら (っづき)

3. エラー表

| リモコン表示 | 内容(症状・原因など) | 対象エラーコード | 対 処 |
|-----------|---|-------------|---|
| 車輪角度不一致 | ステアモータ(5個のいづれか一つ以上) に指令した角度と実際の角度の差が制限値 を超えた。 樹木表面の状態(凹凸など)で外力が働い たことなどが原因。 | 14、40 | ◀▼▲で走行経路を変える。 |
| サーボモータ過熱 | サーボモータ(ステアモータ5個、従動輪 駆動モータ2個、チェンソー台移動2個) のいづれか1つ以上の温度が制限値を超え た。 | 09 | 温度が下がるまでしばらく(10分程度)待 つ。 |
| サーボモータ過負荷 | 全9個のサーボモータのいづれか複数個が 同時に過負荷の状態になった。 従動輪、ステア、チェンソー台の各摺動部 に切粉などの異物の付着で負荷が重くなっ たなどが原因。 | 41 | 従動輪、ステア、チェンソー台の各摺動部に切 粉などの異物の付着がないか点検し、あればエ アー吹き付けやブラシなどで除去する。 |
| モータ過負荷 | 主輪モータが過負荷状態になった。 樹木表面の凹凸やタイヤに切粉などの異物 が付着したなどが原因。 | 01、03 | ◀▼▲で走行経路を変える。 タイヤに異物が絡まっていないか点検し、あれ ばエアー吹き付けやブラシなどで除去する。 |
| | 押付けモータが過負荷状態になった。 アームを移動させる左右のスクリューやス ライド部に切粉などの異物が付着したなど が原因。 | 02、15 | アームを移動させる左右のスクリューやスライ ド部に異物が付着していないか点検し、あれば エアー吹き付けやブラシなどで除去する。また は、スライド部に潤滑油を塗布する。 |
| チェンソー過負荷 | チェンソーモータが過負荷状態になった。 チェンソー因とガイドバーやスプロケット カバーの間に切粉などの異物が絡まったな どが原因。 | 18、27、28、30 | チェンソー刃とガイドバーやスプロケットカ バーなどの間に異物が絡まっていないか点検 し、あればエアー吹き付けやブラシなどで除去 する。または、チェンソーの張りを適正に調整 する。 |
| 締めつけ追従失敗 | 押付けセンサの変化にモータの追従が遅れ て本体の脱落やタイムアウト検知した。 アームを移動させる左右のスクリューやス ライド部に切粉などの異物が付着して応答 が遅れるなどが原因。 | 10, 13 | アームを移動させる左右のスクリューやスライ ド部に異物が付着していないか点検し、あれば エアー吹き付けやブラシなどで除去する。また は、スライド部に潤滑油を塗布する。 |
| チェンソー固定不良 | 起動中にチェンソー台着座センサが検知した。 チェンソー台着座がロックされていないな どが原因。 | 44 | チェンソー台の着座ロックを点検し、外れてい ればチェンソー台をロックするまで手前に引い て、チェンソーをカチッとロックされるまで起 こす。 |
| ロックバー不良 | 動作中にロックバーが外れたことを検知した。または、アームが原点まで開いた。 樹木への設置時のロックバー固定不良、または樹木径が15cm以上などが原因。 | 43、45 | ロックバーがロックバー受けに固定されている ことを点検し、外れていれば樹木へ設置からや り直す。または、設置した樹木径が15cm以下 を点検し、超えていれば樹木を変える。 |



3. エラー表 (つづき)

| リモコン表示 | 内容(症状・原因など) | 対象エラーコード | 対 処 |
|----------|---|------------------------|---|
| 本体接続切れ | 本体とリモコンの通信が切れた。 | 21 | 電波障害となる建物などがないか周囲を点検す る。あれば、本体に近づく、または、枝打ち場 所を変更するなど電波環境を改善する。 |
| バッテリ残量不足 | バッテリの残量が少ない。。 | 7 | 満充電したバッテリと交換する。 |
| センサ異常 | 押付けセンサ、またはチェンソー傾きセン サの値が制限値を超えた。 各センサの故障やコネクタ部の接続不良な どが原因。 | 17、22、23 | |
| 内部通信不調 | 本体の制御マイコンと各モータ間の通信に 異常を検知、または、フラッシュRAMの 書き込みエラーを検知。 | 4、25、42 | 製品の故障のため、使用を中止し、当社に修理 を依頼する。 枝打ち作業中にこのエラーで停止した場合は、 OKキーでエラー確認後、▼で本体を降ろす。 |
| 回路異常 | 本体の制御マイコンと各モータ駆動IC間の 通信で、各モータ駆動ICから異常を検出。 | 6, 8, 26, 29, 31~39 | |

ご注意

- エラーを対処するときは、本体の電源スイッチを長押し(約2秒)して電源を切り、バッテリを本体から外してから作業をしてください。
- ・対処してもエラーが頻発する場合や故障が原因のエラーは当社に修理依頼をしてください。
- ・お客様自身で絶対に分解しないでください。

各種設定のしかた

1. 終了条件

枝打ちを自動運転しているときの終了条件を設定します。終了条件のうちひと つでも満たせば終了時動作を行います。

① リモコンを起動します。

OKキーを押す。起動画面表示後、 [本体接続待ち] [準備動作スタンバイ]

[位置情報取得中...] [取付けスタンバイ]のいずれかの画面になります。

- ② OKキーを押し、 [MENU 1/2] 画面に移ります。
- ③ 終了条件の項目

リモコンの表示値は、現在のデータを表示します。

- ・打上げ高さ: 枝下まで移動した後、枝打ちをする高さ(m)
- ・樹木径:枝打ちをしているところの枝径(cm) 最小枝径を指定します。樹木背丈の高さで調整します。 背丈の高い木ほど太く設定します。
- ・最大時間 :枝下まで移動した後、枝打ちをする実働時間(分)
- ・枝打完了後:終了条件に達した場合、本体の動作を指定します。
 待機…本体は一時停止し、手動で動作可能。
 終了条件を変更し、追加の枝打ちができます。
 - 下降…セット位置に自動で降りてきて停止します。
- <各設定値の範囲/初期値(既定値)/刻み幅>
- ・打上げ高さ: 1.0 ~ 12.0 / 1.5 / 0.5 m
- ・最小幹径 : 5. 0 ~ 15. 0 / 5. 0 / 0. 5 cm
- ・最大時間: 2分~10分 / 10分/0.5分
- ・終了完了後: 待機(既定値) または 下降

▲▼で項目を選択しOKキーで決定後、▲▼で刻み幅で数値を増

- ⑤ 各項目の数値が決定したらOKキーを押し、項目選択画面に戻り、次の項目の設定をします。設定がすべて終了したら ◀キーで
 [MENU 1/2]を呼び出した画面に戻ります。
- 注) [MENU 1/2] 画面には上記のほかに以下の画面からも呼び出せます。 ◀ キーを押した後は、各々呼び出した画面に戻ります。 [取付け中断] [動作準備完了] [取外しスタンバイ] [取外し中断] [枝打ち完了]

準備動作スタンバイ画面



MENU 1/2 画面





| 9 : 50 | ତ | | Ш |
|------------------------|------|-----|-----------------|
| ME | ENU | 1/2 | \$ |
| 枝打ち開 |]始 ● | | |
| 打上げ高 | ið 🔶 | 2.0 |) m |
| 最小幹徑 | Z | 7. | 5 _{cm} |
| 最大時間 | 8 | 2.0 |) 分 |
| 枝打完了 | 了後 | 待棒 | 幾 |
| 開閉スイ | ッチ 🔒 | 無刻 | 动 |
| | | | |



2. 本体設定

本体とリモコンの基本設定を行います。

① リモコンを起動します。

OKキーを押す。起動画面表示後、 [本体接続待ち] [準備動作スタンバイ]

[位置情報取得中...] [取付けスタンバイ]のいずれかの画面になります。

- ② OKキーを押し、 [MENU 1/2] 画面に移ります。
- ③ ▼キーで項目を送り [MENU 2/2] 画面に移ります。

④ ▼キーで項目をOKキーで選択し、▲▼キーで設定値を変更します。

- ⑤設定できる本体設定項目
 - ・高さ補正 : タイヤの回る量は走行距離の計算に影響します。
 木の表面状態によってはタイヤが空回りしたり滑ったりします。タイヤの空回りや滑りが多いと実際の枝打ち高さは高さ設定値より低くなる場合がありこれを補正します。
 - ・ 画面明るさ: リモコンの表示部の明るさを指定します。
 - ・位置表示 :緯度・経度の表示方式を設定します。
 - ・情報: リモコンのシリアルナンバー、
 ファームウェアバージョン、
 接続先のMACアドレスを表示します。
 - <各設定値の範囲と目安>
 - ・高さ補正 : 0~5(既定値2)

数値が大きくなるほど補正量が多くなります。 自動運転終了後、セット位置の高さとズレてきた場合 高さ補正値を調整してください。 セット位置より高い位置で終了した場合は数値を増やし 低い場合は数値を減らしてください。

・位置表示 : DD方式(度表示)またはDMS方式(度・分・秒表示)



⑥ 各項目の数値が決定したらOKキーを押し、項目選択画面に戻り、次の項目の設定をします。
 設定がすべて終了したら ◀キーで [MENU 1/2] を呼び出した画面に戻ります。



情報表示 画面



管理者設定のしかた

管理者用パスの入力
 [MENU 2/2]のカギマーク■のある項目は、
 管理者用パスコードの入力が必要です。
 パスコード入力画面で4桁のパスコードを入力します。

 ◆キーで ■マークを移動してOKキーで決定します。
 左から入力されます。「戻る」は、1桁入力が戻ります。
 4桁目の入力が終了して、パスコードが一致したら
 選択した項目の画面に移動します。

パスコードが違う場合は、 [MENU 2/2] の選択 画面にもどります。再度 ■のある項目を選択し、パス

2. 緊急脱出

枝打ち中に故障や脱輪などで、本体が降下できない 場合に、押付けモーターでアームを徐々に開いて、樹木 への押付け力を下げて、本体を自重で降ろす機能です。 なお、この方法で本体を樹木から降ろせない場合は、 押付けを手動で緩めるしかた(☞39ページ)を参照



3. テスト動作

本機の各ユニットの動作テストするモードです。 ▼▲キーで ■マークを移動してテストする項目を選び OKキーで選択する。[テスト動作中]の画面に変わり、 OKキー(○)で動作を実行します。 個々のユニットが正常かを確認するために使用します。 < キーでいつでも [MENU 2/2] 画面に戻ります。

注)名称は「各部のなまえとはたらき」(☞11ページ)を 参照してください。 パスコード入力 画面







テスト動作選択 画面



テスト動作中 画面



その他の機能

1. 切残し高さ調整

枝打ち後の樹木から切り口までの長さをチェンソーの位置で調整できます。 下図右側にある調整ネジを回します。右回りで切残しが増え、左回りで切残 しが減ります。

チェンソーの位置を左右に動かし調整





2. ログデータ記録

枝打ち実施した以下のデータをリモコン内のメモリに記録します。

これは、いつ・どこで・どんな木を枝打ちしたかを記録し、枝打ちを管理 するのに役立ちます。

故障履歴は、機器のメンテナンスデータとして利用します。

- ② 枝打ちした樹木径(開始および終了時の樹木径)
- ③ エラー状況履歴
- ※データのPCへの取得には、専用のソフトが必要です。

「プログラム」と「ログデータ取り込みソフトウェア取扱説明書」は、

当社HPよりダウンロードして、取扱説明書に沿ってインストールしてください。 使用方法は、「ログデータ取り込みソフトウェア取扱説明書」をお読みください。

3. 管理者専用設定(パスコード設定)

管理者のみが作業する [緊急脱出] と「テスト動作] には、予め設定した パスコードが必要です。パスコードの初期値は「1234」です。 「ログデータ取り込みソフトウェア」でパスコードを設定できます。 詳しくは、「ログデータ取り込みソフトウェア取扱説明書」をご覧ください。

その他の機能(つづき)

- 4. リュックストラップの掛け方 作業現場まで背負って行くためチェンソー台を折りたたみ、ストラップ ピンを付けてリュックストラップを取り付けられます。
 - ① チェンソーにチェンソーカバーを取り付ける。
 - ②チェンソー台を内側に倒す。 詳しくは附録(☞38ページ)参照 ③ 本体左右にあるストラップピン挿入穴に カチッと音がするまで挿入する。

(穴は左右に各4カ所あります。)

④ 市販のリュックストラップをストラップ ピンの輪にかける。









リュックストラップ例

附録

- 1. チェンソー部の折りたたみかた チェンソー部は、下記手順で折りたたむことができます。
 - ① チェンソー台ロックを外す



チェンソーカバーを差し込み、 左手でハンドルを持ち、本体を支え、 次にロックレバーを右にスライドさせる。

③ チェンソー部を折りたたむ



台座を支えたまま、チェンソー部を 折りたたむ。

② 台座を手前にスライドさせる



台座をストップするまで手前にスライド させる。

④ チェンソー部をロック



チェンソー部の上面を手前に引く。

下図のようにスプロケットカバー が固定フックにかかるまで手前に引く。



スプロケットカバー
 固定フック

附録 (つづき)

2. 押付けを手動で緩めるしかた

通常、アームは各操作に従い自動で動作しますが、電源OFF時にも手動で 移動させることができます。

付属の六角レンチ(2.5 mm)を手動アーム移動ねじに差し込み時計回り に回すと、アームは外側に開いて押付けを緩めることができます。

注:本操作を行う前に、必ず本体の電源をOFFにしてください。



手動アーム移動ねじ



標準仕様・性能

| 項目 | 標準仕様 | 備考 |
|---------------|-----------------------------------|----|
| 名 称 | イー・バレイ 枝打ちロボット eddy | |
| 形名 | PR-UDC150 | |
| 色 名 称・色 記 号 | ダーク・グレイ | |
| 定 格 表 示 | 定格銘板を本体左側面に表示 | |
| 製 造 国 表 示 | MADE IN JAPAN | |
| 製品質量 (重量) | 約11kg(バッテリ含む) | |
| 製品寸法(mm) | W530×D470×H700 | |
| 使 用 環 境 | 温度:5~40°C 湿度:5~90%RH(結露なし) | |
| 保 管 環 境 | 温度:0 ~ 50 ℃ 湿度:5 ~ 90% RH(結露なし) | |
| 定格 | DC 18 V、5.5 Wh | |
| 適 用 樹 木 径(mm) | ϕ 50 \sim 150 | |
| 枝最大径(mm) | φ 30 | |

保証とアフターサービス

保証について

この商品は年2回の定期メンテナンスをす ることで製品の性能を保証するものです。お 買い上げ後1年間のメンテナンスや故障修理 は基本無料です。次年度以降は、保守契約を 結んでいただくことで、保証を延長すること ができます。契約内容をよくご確認の上、保 守契約を結ぶことをお勧めします。

保守契約期間について

保守契約期間は、初年度を除いて5年間です。 以降の定期メンテナンスや故障修理は、 都度見積りさせていただきます。

修理を依頼されるとき

サービスを依頼される前に、詳しい不具合状況 とシリアルナンバーをお知らせください。使用を 中止し、バッテリを外して、販売店もしくは当社 に依頼ねがいます。

保守契約期間中の修理は基本無料ですが、保守契約期間終了後は有償となります。

補修用性能部品の保有期間

当社ではこの枝打ちロボットの補修用性能 部品を製造打ち切り後9年間保有しています。 性能部品とは、その商品の機能を維持するた めの部品を言います。

・修理のため、当社から修理委託している保守会社などに必要なお客様の個人情報を預託する場合がござい ますが、個人情報保護法および当社の同様の個人情報保護規程を遵守させますので、ご了承ください。

> イー・バレイ株式会社 〒466-0059 名古屋市昭和区福江二丁目9番33号 ☎052-884-2021(代) 052-308-6852(直通)