

文書番号：SR220004_001

枝打ちロボット 「e d d y」

型式：PR-UDC150

仕様書

2022 年 3 月 1 日

イー・バレイ株式会社

1. 適用

本仕様書はイー・バレイ株式会社が開発、製造する枝打ちロボット「e d d y」、型式 PR-UDC150 に関する、製品の使用を規定するものである。

2. 製品概要

名称：枝打ちロボット eddy

型式：PR-UDC150

構成：枝打ちロボット本体、バッテリー、操作リモコン

3. 本体、電池仕様

外観 図 1

外形寸法 W530 x D470 x H700mm (切断ユニット折り畳み時 H420mm)

重量 10.2kg (バッテリー装着時 11 kg)

切断部 ガイドバー 200 mm、ソーチェーン 25AP-52

電池 リチウムイオン 18V,6A・h マキタ BL1860B

オイル容量 150 cc

表示 LED 電池残量 白 4、動作状態 3 色 1

スイッチ 電源、取付 各 1

無線 方式：ZigBee (TELECOM 認証済み)

消費電力 5.5W・h

4. リモコン仕様

外観 図 3

外形寸法 W56 x D160 x H20

重量 112g

電池 リチウムイオン 2 次電池 3.7V1000mA・h

表示 カラーLCD 240 x 320 dot

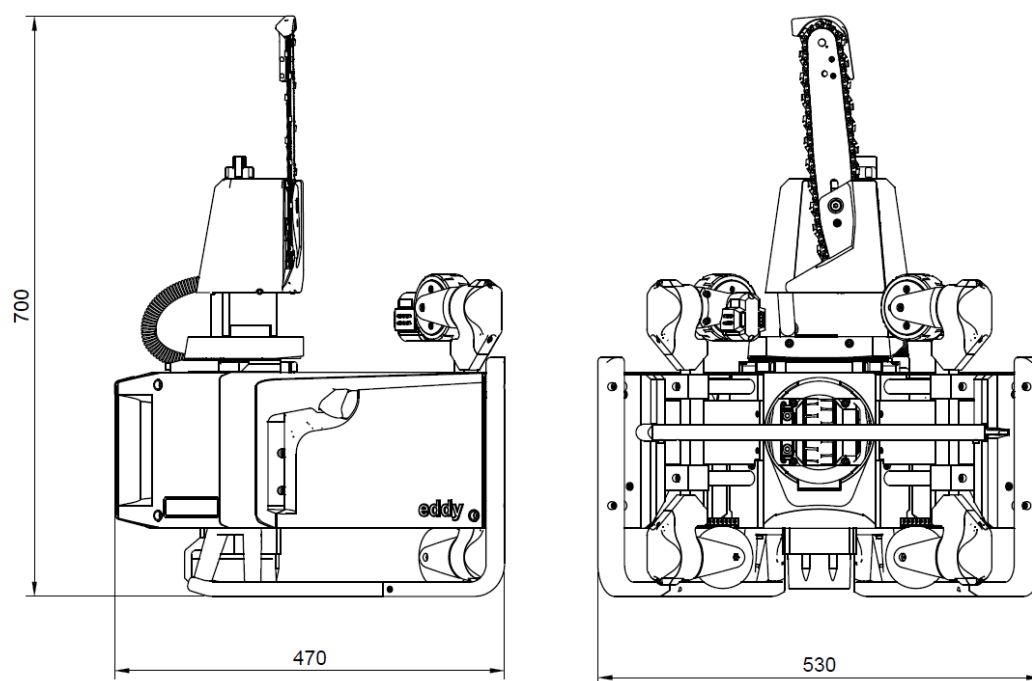
スイッチ 操作スイッチ 5、リセットスイッチ 1

USB 規格：USB2.1 Full Speed(12Mbit/s)、コネクタ：type C

GPS 出力データ形式：NMEA0183V3.01 準拠

メモリ 作業記録、エラー履歴保存 USB 経由で PC に出力可能

無線 方式：ZigBee (TELECOM 認証済み)



折り畳み時

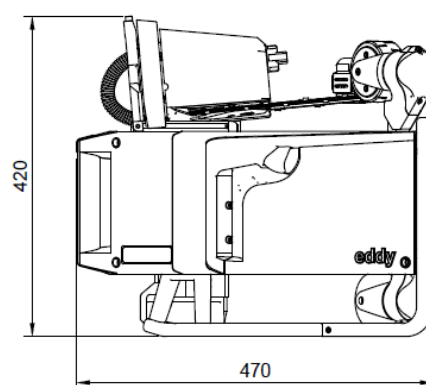


図1 本体外形

本体（枝打ちロボット）

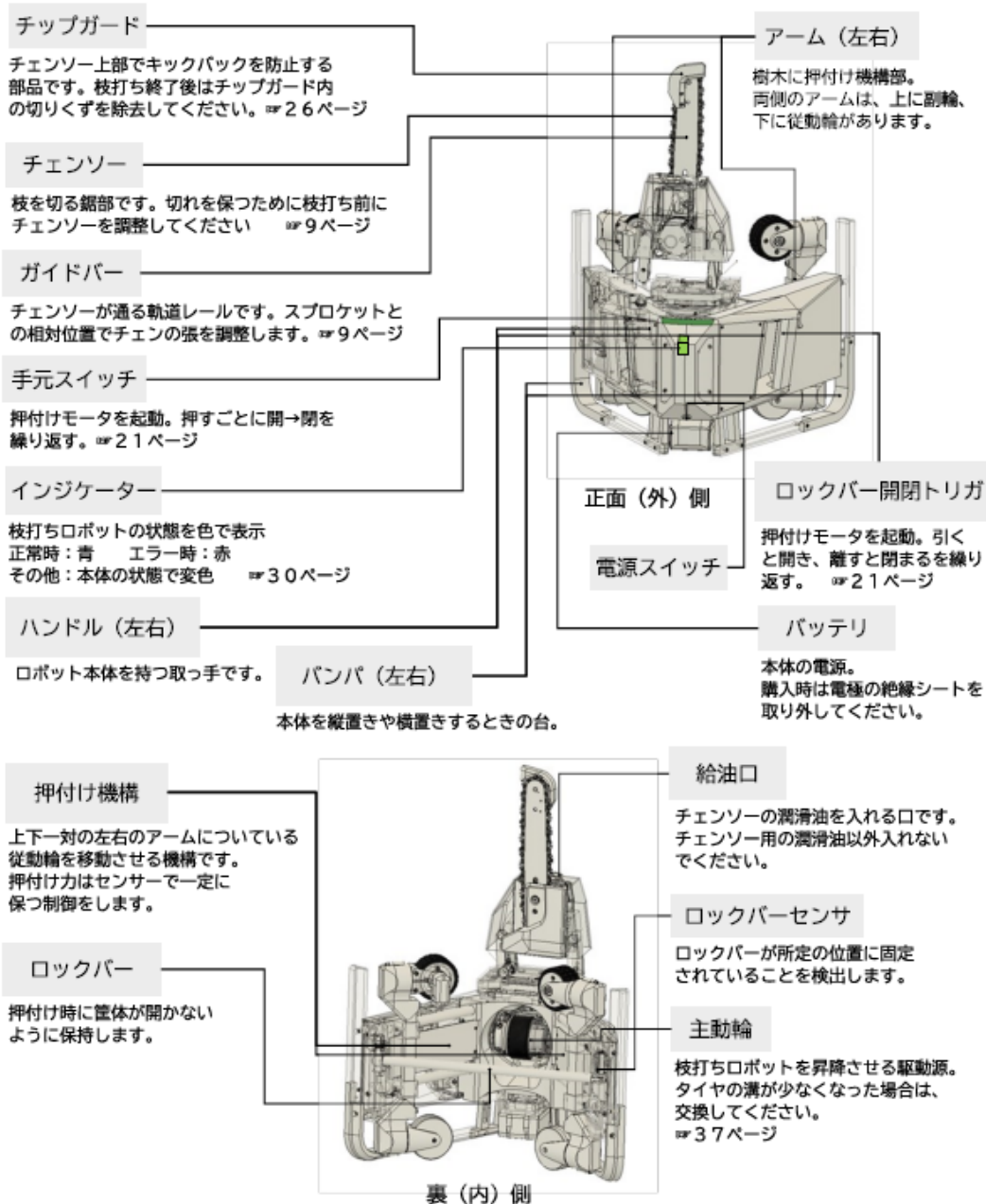


図2 本体 各部名称

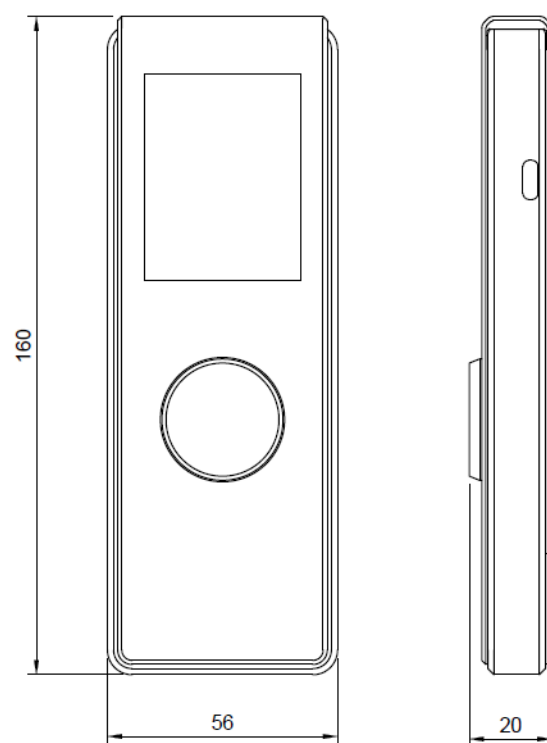


図3 リモコン外形

リモコン ※枝打ち作業はリモコンで操作します

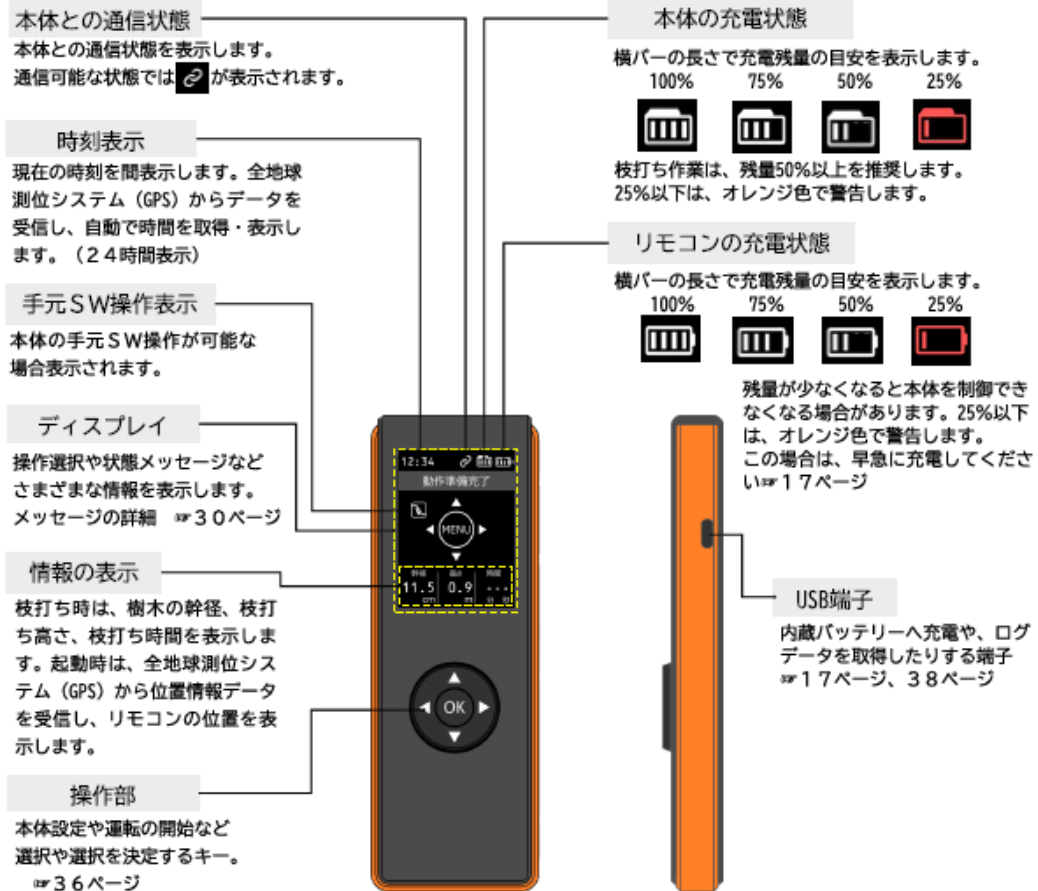


図4 リモコン 各部名称

5. 性能

取り付け可能幹径	Φ50～Φ150 mm
対応樹種	杉、檜などのおおよそ通直な針葉樹
枝打ち最大径	Φ30 mm程度
上昇、下降速度	160 mm/s(参考値、幹の状態による)
螺旋速度	100mm/s (非切断時参考値、幹、枝の状態による)
螺旋時上昇距離	100 mm/R (参考値、幹を1周する間に上昇する距離)
チェンソー速度	11m/s (電池満充電時)
処理時間	2～3min/本 (参考値、檜 1.5m の枝打ちの場合)
リモコン通信距離	100m 程度 (参考値、周囲の環境による)

6. 使用上の注意

使用にあたっては、取扱説明書に書いてあることを遵守してください。

降雨、降雪、落雷、風の強い日などの使用は避けてください。

使用時はヘルメットを着用し、枝打ち時は、対象樹木から 3m 以上離れてください。

運搬、輸送、メンテナンスは電池を外した状態で行ってください。

運転時はチェンソーオイルを切らさないように補充してください。

7. 動作概要

- 木への取付はレバーでバーを開き、幹にタイヤを当てた状態でバーを閉じスイッチを押すだけ。タイヤで幹を挟んだら取付完了
- 枝下まではリモコン操作で垂直に上ります。
- 幹径が変わっても、押しつけが一定になるように自動で調整します。
- 枝下まで機体を上げたら、リモコンでオート動作を選択します。
- チェンソーを幹に接触させて、螺旋上昇しながら枝を切断します。
枝へのアプローチは、自動で行われます。
- 切断できない状況ではチェンソーを下げたり、バックしたりしてアプローチを変えます。
- 幹径に対して上昇角度を自動調整します。
幹を一周する間に約 100 mm上昇します。滑り補正機能あり
- 設定値（枝打ち高さ、幹径など）に達したら自動で終了して降下します。
- リモコンで作業が終了したことを知らせます。
- 作業の履歴、位置、時間はリモコンに記録され、PC に出力可能です。

8. 付属品

充電器 (MAKITA DC18RF)	1 台
ソーチェーン(25AP-52)	1 個
ストラップピン	4 個
USB ケーブル	1 個
六角レンチ	3 本
チェーンソーオイル	1 L

9. 保証

年間保守契約による、年 2 回の定期メンテナンスを受けること
の修理、代替機の提供、ソフトウェアのアップデート、および
サポートを提供します。
詳細は別途ご案内申し上げます。

、1 年間故障
電話によるサ