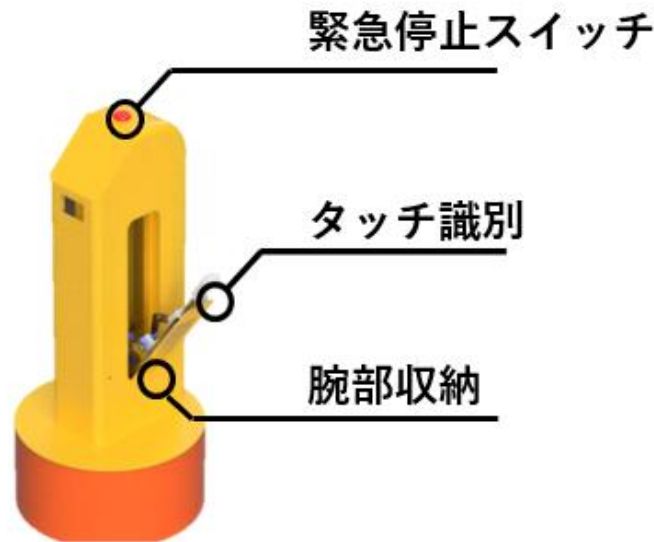


## 横断見極め教育ロボット CiDer(サイダー) 動作説明書



### 動作方法

#### 1. Cider を起動する

- ・ 駆動系と Raspberry Pi の電源を入れる。駆動系は機体前方 Raspberry Pi は約 2 分後に起動する。

#### 2.CiDer を走らせる

- ・ Raspberry Pi が起動したら LINE API からうで出し(30)を入力。うでが展開する。
- ・ スタート(40)を入力。これで掌のスイッチを押下してる間のみ CiDer が前方に走るようになる。

#### 2.CiDer を止める

- ・ 終了(49)を入力。これで掌のスイッチを押下しても走行しなくなる。
- ・ うで収納(31)を入力。うでが収納される。
- ・ シャットダウン(90)を入力して CiDer がシャットダウンされる。

#### 3.不具合が起きた場合…

- ・ CiDer 頭部の緊急停止スイッチをカチッと音がするまで押下する。
- ・ 再起動(91)を入力すると 2 分後に Cider が再起動する。
- ・ 再起動出来たら緊急停止スイッチを右に回し解除する。
- ・ うでを出してから再度スタート(40)を入力し掌のスイッチを押下する間のみ CiDer が走行するか確認する。