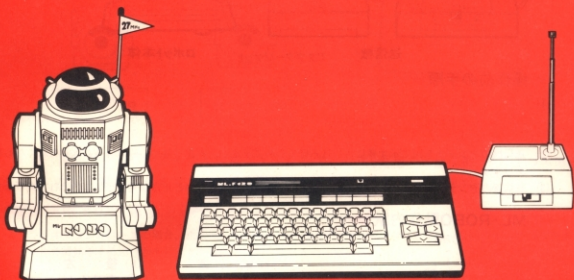


# 三菱ホームコンピュータ

ラジオコントロールロボット

ML-ROBO

取扱説明書・注意書

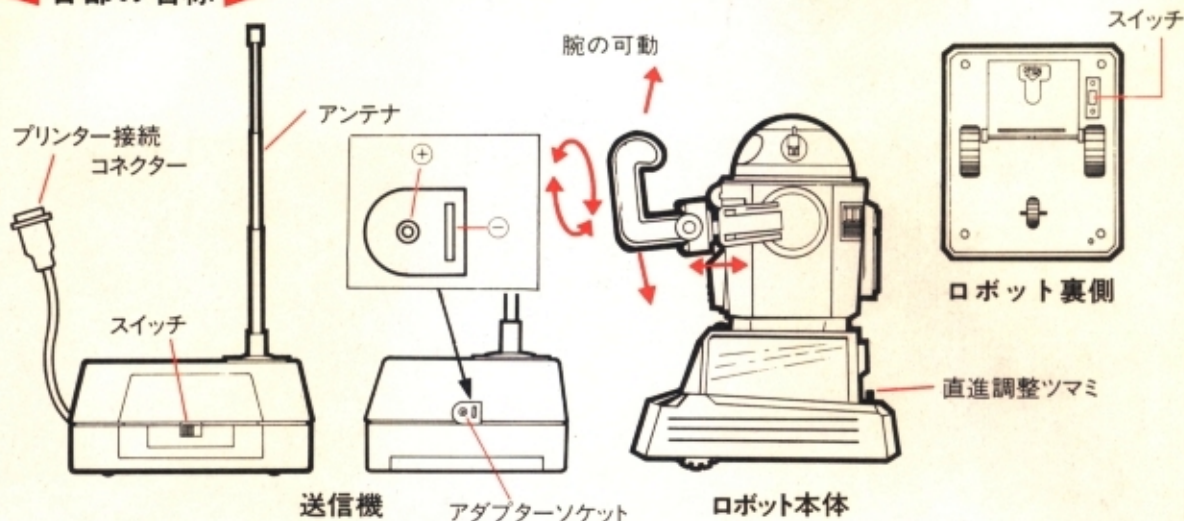


このたびは三菱ホームコンピュータラジオ・コントロールロボットML-ROBO、  
をお買い上げいただきましてまことにありがとうございました。ご使用の前に必  
ずこの取扱説明書・注意書をお読みください。お読みになった後、必ず保存  
してください。万一ご使用中にわからないことや不都合が生じたとききつ  
とお役にたちます。

## ご使用にあたって

ML-ROBOはC-BOL内蔵されたパッケージソフト“ロボット”プログラムによりコンピューターでコントロール出来るラジオ・コントロールロボットです。

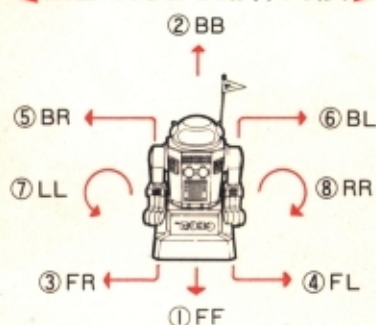
### 各部の名称



### 操作前の手順

- (1) 送信機・受信機(ロボット)に電池を入れる際電池ボックスの図に示す方向にまちがえない様に入れて下さい。もしもまちがった方向に電池を長時間入れればなしにすると正常な動作をしなかったり電気回路の破損の恐れがあります。
- (2) 送信機のアンテナを図に示す様にさし込み軽くして下さい。あまり強くしめつけるとはずれなくなる事があります。
- (3) 送信機のアンテナは3段全部引き出して下さい。全部引き出さないと正常な発信をしえない恐れがあります。

### ML-ROBO動作内訳



- |     |   |     |      |
|-----|---|-----|------|
| ① 前 | 進 | ⑥ 後 | 左    |
| ② 後 | 進 | ⑦ 左 | せんかい |
| ③ 前 | 右 | ⑧ 右 | せんかい |
| ④ 前 | 左 | ⑨   | ストップ |
| ⑤ 後 | 右 |     |      |

### ML-ROBO操作手順

- (1) MSXコンピューターのプリンター端子に送信機コネクターを接続して下さい。
- (2) 別売のロボット・コントロール・ソフトテープを御使用の場合はカセットを接続して下さい。
- (3) スイッチの操作手順は、①テレビ→②コンピューター→③送信機→④ロボットの順で電源を「ON」にして下さい。(注：ロボットのスイッチを「ON」にした場合ロボットが多少動くことがありますますが異常ではありません)

## ◀ ロボットのコントロール方法 ▶

- (1) ML-F120・ML-F1200を御買い上げの方は、製品同梱のC-BOLマニュアルのロボット操作手順を御読み下さい。
- (2) ML-F110・ML-8000及び他社のMSXコンピューターで御使用になる場合は別売ロボットプログラムの同封操作マニュアルを参照して下さい。

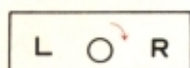
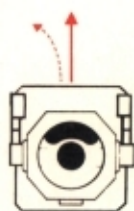
## ▶ ロボットを動かす前の御注意 ▶

### ◀ ロボットの前進動作(直進性)の調整 ▶

本品は出荷の際直進性はある程度調整してありますが、ロボットを動かす前には必ずFF(前進)動作をさせ直進性を確認調整をしてから御遊び下さい。調整方法は図に示す様な手順で行って下さい。

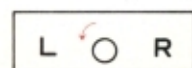
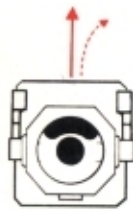
- 図の様な調整をして下さい

◀ 左に曲がる場合 ▶

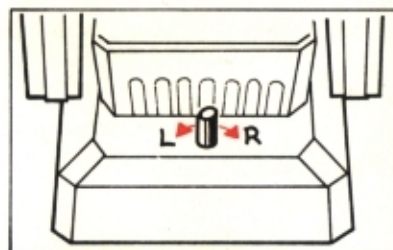


R側に●まわす

◀ 右に曲がる場合 ▶



L側に●まわす



**注意** 御遊び中走行路面条件及び電池を少し利用した後(電池の容量変動)等によって直進性が変る事があります。その場合再度直進性の調整を行って下さい。

### ▶ 御使用上の注意事項 ▶

- (1) ラジオ・コントロールの場合、送信機と受信機(ロボット)をあまり近づけると(50cm以内)クエッチング現象による誤動作する恐れがありますが異状ではありません御注意下さい。
- (2) ラジオ・コントロールのトラブル原因のうち一番多いのが電池の容量不足と接触不良です。電池がなくなると(容量不足)下記に示す様な事項が発生します。

電池が

A 送信機用電池(UM-3×6)容量不足

コントロール出来る距離が短くなり電波が届かなくなったり正常な発信をするためのスイッチングが出来なくなり操作不能になります。

B 受信機用電池(006P1本)容量不足

コントロールが不安定になり操作不能になります。

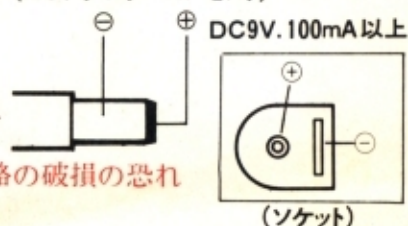
C ロボット駆動電池(UM-3×2)容量不足

スピードが出なくなりステアリングの切れがにぶくなります。

- (3) 送信機にACアダプターを利用する場合市販の電圧DC9V電流100mA以上センター⊕ アダプター図表示⊕—●—⊖を利用して下さい。

もしも仕様と異ったアダプターを使用した場合、電気回路の破損の恐れがあります。

(ACアダプターコンセント)



## 故障と思われる場合のチェック方法

動かない
チェック個所
送信機の電池 受信機の電池 駆動用電池

コントロールがきかない
チェック個所
送信機の電池 受信機の電池

動いてもスピードが出ない
チェック個所
駆動用電池

- 電池が正しくセットされていますか？（一度電池をはずし入れ直してみます。）
- 電池が消耗していませんか？（新しい電池と取りかえてみます。）
- 電池の接触不良ではありませんか？（電池の接点金具が、つぶれたり、よごれたり、サビついていたりと、接触不良を起します。この場合はサンドペーパーで良くみがいて下さい。）

- 電波障害を起していませんか？（送・受信機にトランシーバーやアマチュア無線、タクシー無線等の電波が混信したり、金網や鉄筋等の電波遮蔽物の付近では、コントロールがきかなくなる場合があります。時間や場所を変えてみて下さい。）

遊び終わったら必ずロボットのスイッチを「OFF」にし、次に送信機のスイッチを「OFF」にして下さい。そして長時間御使用にならない場合電池は必ずはずして下さい。

### 仕様

形式の呼び方	58L-900
コントロール方式	4チャンネル超再生トーンコントロール方式
コントロール距離	送信機から50cmはなれた所から10m迄(室内に於て)
使用電波	搬送波27.145MHz 変調波40Hz 200Hz 800Hz 3000Hz
ロボット本体寸法(mm)	134×136×192
ロボット重量(g)	460
送信機寸法(mm)	100×87×63
送信機重量(g)	170
使用バッテリー	送信機UM-3×6本9V ロボット受信用006P9V1本 ロボット駆動用UM-3×2本3V
バッテリー消費電流(最大)	送信機55mA ロボット受信用10mA ロボット駆動用420mA (約)
バッテリーライフ(連続使用)	送信機420分 ロボット受信用240分 ロボット駆動用60分 (約)
ロボット駆動方式	2モーターセンター駆動方式 直進コントロールボリューム付き(モーターRE140 2ヶ)
付属品	送信機用3段ロットアンテナ1本 UM-3×8本 006P 1本
	注)送信機に利用出来るACアダプターは市販の電圧DC9V電流100mA以上 センター⊕ プラス アダプター図表示 ⊕—●—⊖を利用下さい

# 三菱ホームコンピュータ

ラジオコントロールロボット

ML-ROBO





# 三菱ホームコンピュータ

ラジオコントロールロボット

ML-**ROBO**