

# MORO-ROBO

## ラジコン シリーズ

大型機から小型機まで、電子制御された車両の特徴に合わせて2つのタイプをご用意しました。ラジコンの送受信器は、国内でもあらゆる業界で実績のあるHBC製を採用し、シンプル&コンパクトで、扱いやすい操作感を目指しました。また、特定小電力無線の為、免許不要で、すぐお使いできます。

TYPE-R (全旋回車両用) : 上部全旋回操作、走行操作・ダンプ操作  
 TYPE-N (非旋回車両用) : 走行操作、ダンプ操作



クルクルキャリア®



ラジコン送信器  
 軽量 約1.5kg

コンパクト設計

約20cm



フォワーダ



リジットキャリア

対象モデル	TYPE-R	TYPE-N
MST110CR	●	
MST80CR	●	
MST40CR	●	
MST110C		●
MST80C		●
MST60C		●
MST-1000VDL		●
MST110F		●
MST40F		●



性別や経験レベルに関係なく、誰でも使いやすい操作感

ワンオペで油圧ショベルからの操作も可能!

二次災害など作業員に危険性が残る様な土木現場や、林業現場においても、油圧ショベルの運転席から、乗り換えなくとも、フォワーダを近くに寄せたり、積込並走することも可能となり、積荷や荷下ろしなどが、一人作業で、ラクに行えるようになります!

## ラジコンモードへの切替方法

### 《STEP1：車両本体側》

(1) エンジンを始動します（通常と同じ）

- ※ 安全上、エンジン始動は、車両側で行う様に設定しております
- ※ 安全上、パーキング(P)は入れたままにしておきます

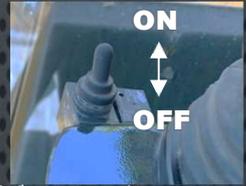
(2) ラジコンモードスイッチをONにします

- ※ 遠隔モードに切り替わり、周囲警報として、パトライトが点灯します

(3) 車両から降り、セーフティーバーをONにします（モデルによる）



キーシリンダーの位置はモデルにより異なります



ラジコンモードのスイッチはモデルにより異なります

### 《STEP2：ラジコン送信器側》

(1) 電源を入れます（素早く1度押し、ただちに長押しします）

(2) 制御モードを選択し操縦します

- ※ 制御モードにより、走行レバーの操作パターンが異なる為、モード選択には、注意して操縦してください。

- ※ 安全上、操縦の終了時には、制御モードをパーキング(P)モードに切り替えるようにしてください



パトライトの仕様は、モデルにより異なります

(3) 電源の切り方は、緊急停止スイッチを押します。

## 操作パターン



通信距離：最大約200～300メートル  
(地形や電波環境によりこととなります)

※1

TYPE-R（全旋回車両用）

モードⅠ：パーキング（P）

モードⅡ：ジョイスティックLH = 前後進、ジョイスティックRH = ステアリング

モードⅢ：ジョイスティックLH = 走行、ジョイスティックRH = 上部旋回

TYPE-N（非旋回車両用）

モードⅠ：パーキング（P）

モードⅡ：ジョイスティックLH = 前後進、ジョイスティックRH = ステアリング

モードⅢ：ジョイスティックLH = 左モータ回転、ジョイスティックRH = 右モータ回転

※2

旋回ロックボタンは、TYPE-Rのみ設定され、TYPE-Nは、設定ナシになります。

①	電源ボタン
②	モード切替スイッチ ※1
③	エンジン回転ボリューム
④	ジョイスティックLH
⑤	ジョイスティックRH
⑥	ダンプボタン(上げ)
⑦	ダンプボタン(下げ)
⑧	ホーンボタン
⑨	ヘッドライトボタン
⑩	旋回ロックボタン ※2

## 安全対応

- ・ラジコン送信器には、緊急停止ボタンを備えております。
- ・ラジコンモード時は、車体本体に、パトライトを備え周囲に知らせられる様にしております。
- ・ラジコンモード時は、安全上、低速走行のみの設定としております。