

～規制作業手順～

【ロボアロー】



(X)ロボアローによる規制作業について

☆人員の配置・必要規制材(ロボアロー)

(ロボアロー作業時の人員配置)

<人員4名を基本とする>

※運転手1名・助手1名・補助作業員1名・発煙者1名

※ほかに、看板車・ラバコン車があるが本説明からは省略する。

(ロボアローの必要規制材について)

専用矢印板20枚(予備4枚含む)

ピカポン(赤) 2台

エアー太郎・エアー小町 どちらか1体

エアー太郎・エアー小町用 ウェイトバッグ

土のう(強風予測の場合は追加する)

発炎筒 20本程度

黄旗・誘導灯(ブザー・しらすんだー付き)

(X)ロボアローによる規制作業について

☆ロボアローの使用手順について

【手順①】(矢印板事前準備)



出発前に、走行・追越規制に合わせた矢印の向きにする。

☆詳細作業手順が別紙にあり

(夜間の場合に限る)
基地出発前に矢印板の自発光スイッチをONにする。(点灯はまだしない)

ONは、スイッチを下にする。
(『一』の絵の方に)



(夜間の場合に限る)
規制開始前の、直近箇所出発時に、専用リモコンを使い、矢印板の自発光を点灯させる。
②の点滅モード

(X)ロボアローによる規制作業について

☆ロボアローの使用手順について

【手順②】(規制標識設置時の路肩移動時)



回転灯を点灯する。
電源を入れて、
パターン③にする。
(基本は③になっている)

LED標識を点灯する。
1にあわせ、『表示』を押す。
01: 作業中 ➡



補助警告灯
(ブリンカーライト)
を点灯する。

(X)ロボアローによる規制作業について

☆ロボアローの使用手順について

【手順③】(矢印板の設置)1

操作は2名以上で行うこと。また、監視員を必ず配置すること。



発電機の電源を入れる。
ボタン長押しして離す。

標識開閉ボックスの
『開』を押す。

必ず供用車線と反対の操作
盤で操作すること。



標識が上昇が完了したら
後面パネルを手動であける。
ゆっくり降ろし操作をする。
手を挟む危険性あり。

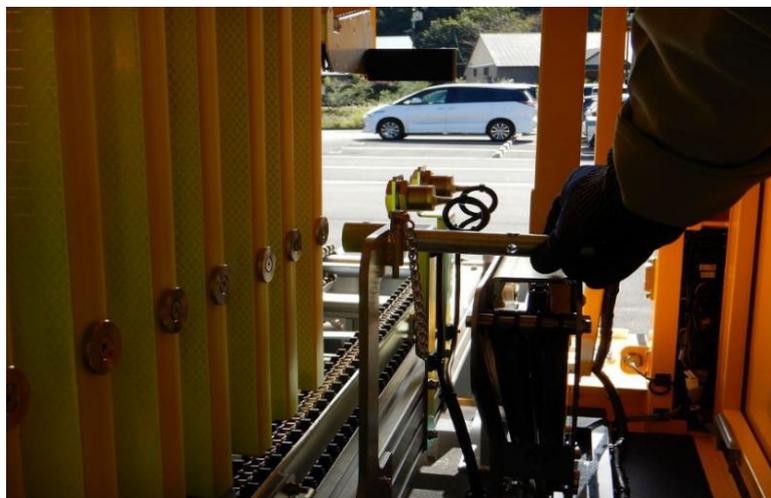


(X)ロボアローによる規制作業について

☆ロボアローの使用手順について

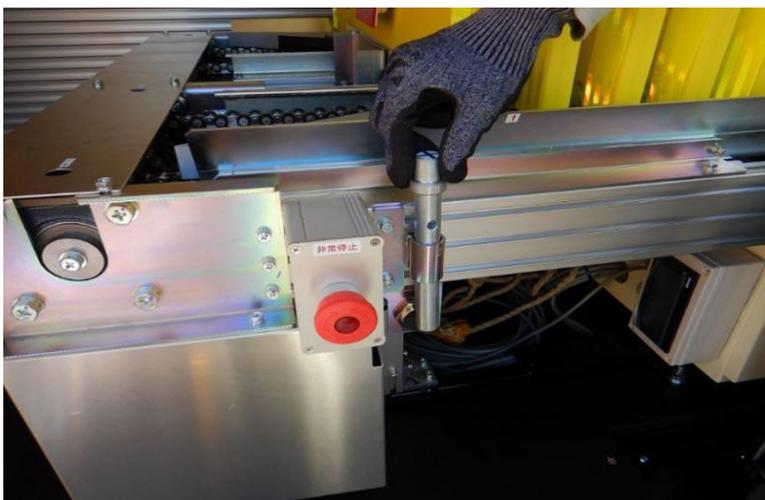
【手順④】(矢印板の設置)2

操作は2名以上で行うこと。また、監視員を必ず配置すること。



ピンを抜く

抜いたピンを
コンベア前部の
センサー部に
差し込む



運転席に乗り込み
中央表示モニター
『設置』を押す。

(X)ロボアローによる規制作業について

☆ロボアローの使用手順について

【手順⑤】(矢印板の設置)3

作業は、運転手・助手・補助作業員の3名以上で行う。(別で発煙者が必要)



手動・自動切替

設置間隔切替

エラーなどで機械が停止した場合は別途詳細手順にある、復帰手順を行う。

基本設定は自動・20mで行う。
(変更する場合は画面をタッチすると変更できる)

発煙者は、発煙筒の誘導を開始する。

ロボアローを前進させながら矢印板を設置していく



左・右のスティックを倒し、置く位置を調整する。

なお、自動設置の場合は設置ボタンを押さなくて良いが、手動設置の場合は押さないと設置できない。

(X)ロボアローによる規制作業について

☆ロボアローの使用手順について

【手順⑥】(矢印板の設置)4

作業は、運転手・助手・補助作業員の3名以上で行う。(別で発煙者が必要)



設置時は、速度2km/h程度に調整し作業を行う。

なお、設置終了する際は画面右上の装置終了ボタンを押す。

3枚目と10枚目はピカポンを直置きで設置する。
(供用車線から離れた位置に)

※設置作業は車両を停車!



14枚目にエア-太郎(小町)を設置する。
(供用車線から離れた位置に)

☆別途詳細手順書有り

(X)ロボアローによる規制作業について

☆ロボアローの使用手順について

【手順①】(矢印板の撤去)1

作業は、運転手・助手・補助作業員の3名以上で行う。(別で発煙者が必要)



エアー太郎(小町)を撤去し
車に積載する。

車内に乗り込み
回収ボタンを押す



エラーなどで機械が停止した場合は
別途詳細手順にある、復帰手順を行う。



この間におさめる

車両を後退させながら
矢印板を回収する。
なお、回収するアームは
矢印板を自動追尾する。

撤去可能エリアがあるので
それ以上矢印板をはみ出さ
ないように位置調整する。

(X)ロボアローによる規制作業について

☆ロボアローの使用手順について

【手順②】(矢印板の撤去)2

作業は、運転手・助手・補助作業員の3名以上で行う。(別で発煙者が必要)



バックの速度は
2km/h以下にする。

回収を終了する際は
右上の装置終了を
押す。

後退時は
バックモニターを主に
活用する。

サイドミラーも併せて確認
し一般車の動向にも
注意を払う。



バックモニターとは別に
アラウンドビューモニター
も搭載されている。

後退の補助で使用する。

(X)ロボアローによる規制作業について

☆ロボアローの使用手順について

【手順③】(矢印板の撤去)3

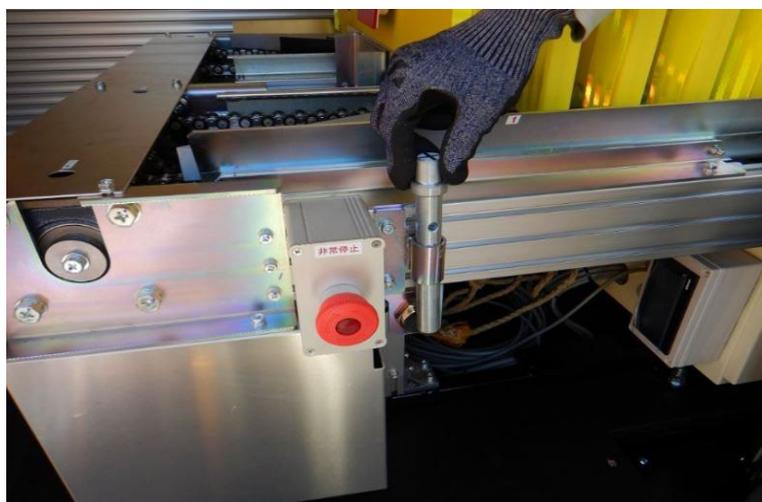
作業は、運転手・助手・補助作業員の3名以上で行う。(別で発煙者が必要)



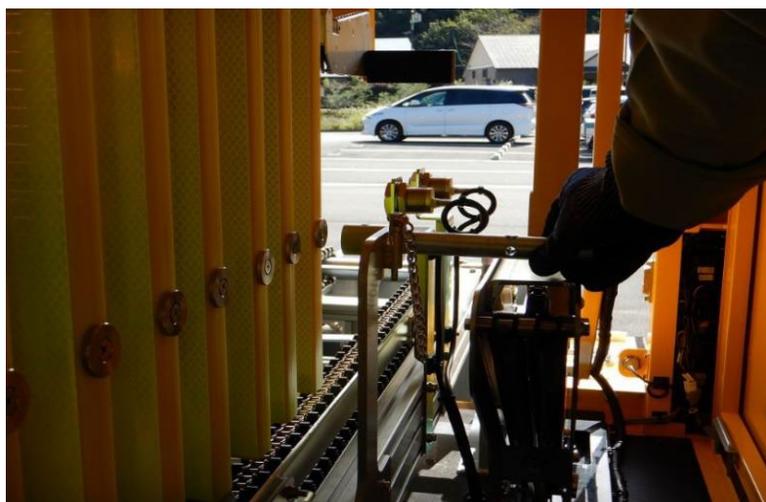
3枚目と10枚目の
ピカポンを回収する。

※回収時は、必ず車両を
停車させる。

回収が全て終了したら
センサー部に差し込んだ
ピンを抜く



矢印板ロック側に
ピンを差し込む。



(X)ロボアローによる規制作業について

☆走行車線規制の撤去について

【手順④】(矢印板の撤去)4

作業は、運転手・助手・補助作業員の3名以上で行う。(別で発煙者が必要)



背面パネルを閉める

標識開閉ボックスの

『閉』を押す。

必ず**供用車線と反対**の操作盤で操作すること。



発電機の電源を切る。
ボタン長押しして離す。



(X)ロボアローによる規制作業について

☆走行車線規制の撤去について

【手順⑤】(矢印板の撤去)5

作業は、運転手・助手・補助作業員の3名以上で行う。(別で発煙者が必要)



LED標識の電源を切る。

補助警告灯
(ブリンカーライト)
を消灯する。



離脱後
回転灯を消灯する。

電源スイッチを押すと
切れる。

この後規制標識の撤去を行う場合は
予告標識設置時と同様に、回転灯
LED標識・補助警告灯を点灯する。

(X)ロボアローによる規制作業について

☆走行車線規制の撤去について

【手順⑥】(矢印板の片付け)



事務所帰着後、
矢印板の電源を
全てOFFにする。

OFFは、スイッチを上にする。
(『○』の絵の方に)

☆ロボアロー トラブル停止時の復帰手順書

①車内モニターにこの表示が出た場合、機械が異常で停止している状態。



②車両を停止させ、荷台のメンテBOXを取り出す。



③メンテBOX上部のスイッチを入れる



④車内で復帰操作をタッチ

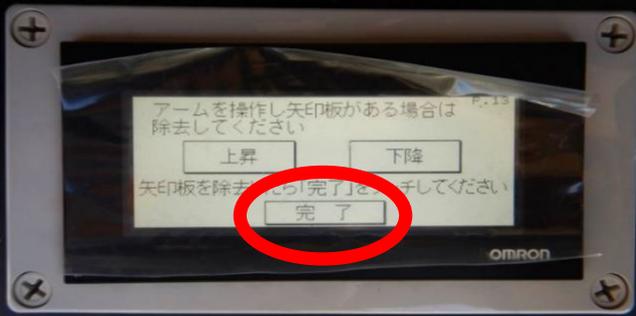


⑤非常停止装置を押して、矢印板を取り除く。取り除いたら非常停止を解除する。

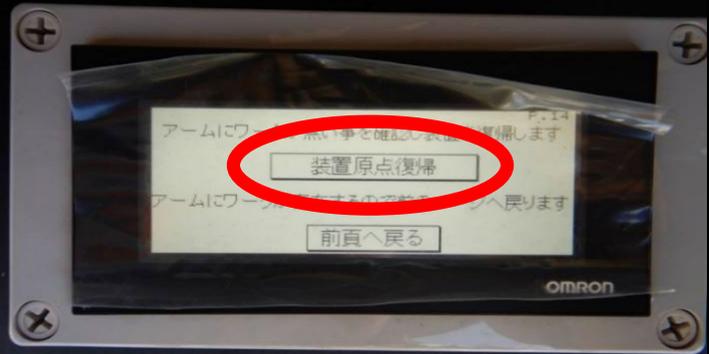


☆ロボアロー トラブル停止時の復帰手順書

⑥メンテBOXで完了を押す



⑦装置原点復帰を押す。アームが車内に格納されリセットされる。



⑧メンテBOXの電源をOFFして元に戻す



⑨再度必要な操作を行い、作業を開始する



☆アーム付近に立ち入る際は、必ず非常停止装置を押すこと。アームに巻き込まれます。また、通常作業に戻る前に非常停止を解除することを忘れずに。機械が作動しません。

非常停止をかける場合、ボタンを押す



非常停止を解除する場合、ボタンを右に回す

