



ユーザーマニュアル 産業用リモコン (Q-iRC)



V1.2

目次



安全規則.....	01
製品仕様.....	02
使用説明.....	03
機能概要.....	04
接続方法.....	07
操作説明.....	10
キャリブレーションの説明.....	20
充電説明.....	24
注意事項.....	25
メンテナンスとアフターサポート.....	26
免責事項.....	27



FIFISH製品を操作する前に、必ずトレーニングと実践を受け、水中操作を行う前に本書を熟読してください。FIFISHの安全規定に違反した操作を行った場合、お客様の安全と利益が保護されない結果を招く可能性があります。

1. 規則に違反した無許可の改造、分解、開封による付属品および水中ロボットの損傷、または公式規則に従わない設置、誤用、誤った取り扱いによる付属品および水中ロボットの損傷については、FIFISHは法的責任を負わず、保証も無効となります。
2. 付属品を取り付ける時、水中ロボットの電源を切る必要があります。
3. 製品のすべての部品が揃っていることを確認してください。部品が不足している場合は、FIFISHのアフターサービス担当者にご連絡ください。
4. すべてのコネクタ、プラグイン、Oリングが乾燥して清潔に保たれていることを確認してください。そうでない場合はできるだけ早く交換する必要があります。

02/製品仕様



仕様	
寸法	292mm(L)x160mm(W)x80mm(H)
重さ	1420g
スクリーンサイズ	7インチ
画面の明るさ	1500nits
解像度	1920*1200
オペレーティングシステム	Android 13.0
バッテリー容量	10400mAh 7.2V Li-ion
稼働時間	8時間
消費電力	9W
充電ポート	USB Type-C
充電時間	4.5時間
Wi-Fi帯域	2.4GHz
保護等級	IP54
動作環境温度	-20℃ ~ +55℃
保管温度	-30℃ ~ +65℃
動作湿度	5%~95%

使用上の注意

1. ご使用前に、付属のインターフェース、プラグイン、Oリングのすべてに損傷や欠品がなく、乾燥かつ清潔に保たれていることを確認してください。
2. 水中車の電池残量を確認し、安定した電力が十分に供給されていることを確認してください。
3. 陸上で電気試験を行う際には、画面付きリモコンの付属品が完全に揃っていることを確認し、付属品が正常に動作することを確認してください。
4. 水中に入る前に、アクセサリと水中ロボットの接続が密着していることを確認し、防水性を保つようにしてください。
5. 水中ロボットとリモコンが正常に動作することを確認してください。
6. 携帯電話、タブレット、ノートパソコンのバッテリーを確認してください。
7. アフターサービスメールアドレス：support@qysea.com

04/機能概要



以下のリモコンの機能をご確認ください。



- | | |
|--------------------|--------------------------------------|
| 1. コントロールスティック (左) | 9. カスタムボタンR1 |
| 2. コントロールスティック (右) | 10. APPツールボックス操作ボタン |
| 3. カスタムボタンL1 | ➤ 短押し：開く／確認 |
| 4. 定深キーA | ➤ 長按：取消: 長押し：キャンセル |
| 5. カスタムボタンL2 | ➤ 5方向キー：上／下／左／右／中央ボタン ^[1] |
| 6. 電源スイッチ | 9. カスタムボタンR2 |
| | 10. モーターロック／アンロックボタンH |

ご注意：

上下左右の方向キーは、ツールボックス内で対応する機能項目を選択するために使用します。中央ボタンは、選択した機能を開くまたは閉じるために使用します。

04/機能概要

QYSEA

以下のリモコンの機能をご確認ください。



- | | | |
|-----------------|---------------|---------------|
| 1. 写真撮影ボタンD | 7. 制御モード | 13. PLCポート |
| 2. LEDライト輝度調整 | ➤ 姿勢／移動／組み合わせ | 14. ネットワークポート |
| ➤ 段階：オフ／1段階／2段階 | 11. カスタムボタンK2 | 15. カスタムボタンK4 |
| 3. USB Type-C | 9. 右ダイヤル | 16. カスタムボタンK3 |
| 4. USB TYPE-A | 10. 左ダイヤル | |
| 5. TFカードスロット | | |
| 6. HDMIポート | 12. カスタムボタンK1 | |

04/機能概要

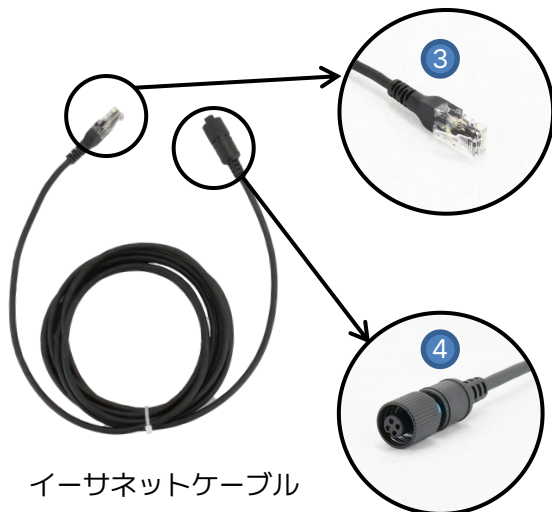


以下のケーブルの定義をご確認ください。



PLCケーブル

1. 3.5mmメスコネクタ
Ø ケーブルリール上の
3.5mmプラグと接続
する
2. PLCコネクタ
Ø 画面付きリモコンの
PLCポートと接続す
る



イーサネットケーブル

3. RJ45コネクタ
Ø PCと接続し、測定ソ
フトウェアQYMTな
どを使用する
4. 4芯メスコネクタ
Ø 画面付きリモコンの
ネットワークポート
と接続する

05/接続方法

QYSEA

1. リモコンの接続設定

1.1. PLCケーブルのPLCコネクタを画面付きリモコンのPLCポートに接続し、もう一端をケーブルリールの3.5mmコネクタに接続します。



05/接続方法

QYSEA

1.2. ケーブルリールとROVを接続すれば、接続完了です。



05/接続方法



1.3. 電源ボタンを短く押した後、2秒間長押しすると、画面付きリモコンと水下ロボットの電源がオンになります。（注意：画面付きリモコンの電源を切るには、まず電源ボタンを短く押してから、長押ししてください。）



1.4. FIFISHモバイルアプリを開くと、機体の接続状態を確認できます。

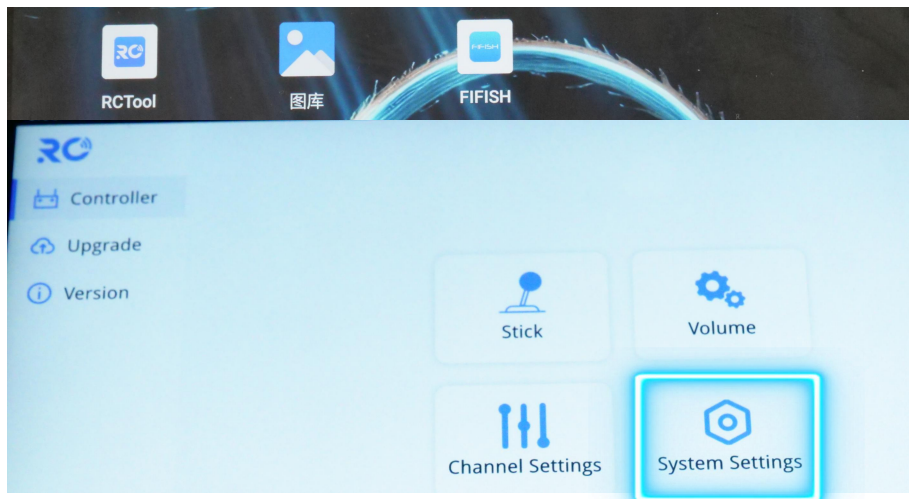


06/操作説明

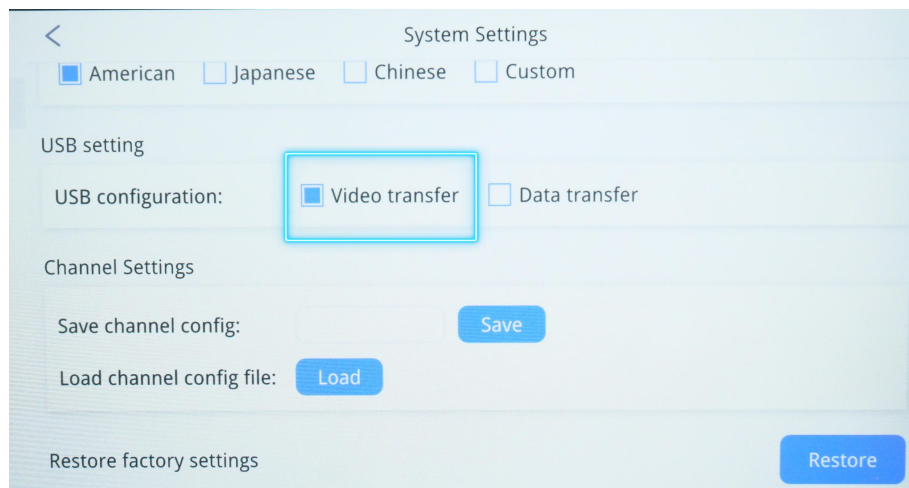
QYSEA

1. RCTool設定

1.1. 「RCTool」ツールで、「リモコン」→「システム設定」に進んでください。



1.2. 下にスクロールして「USB設定」まで移動し、「USB設定」内の「ビデオ転送」オプションをクリックしてください。この時点で、画面付きリモコンのType-Cポートは、リモコンの充電に使用できます。

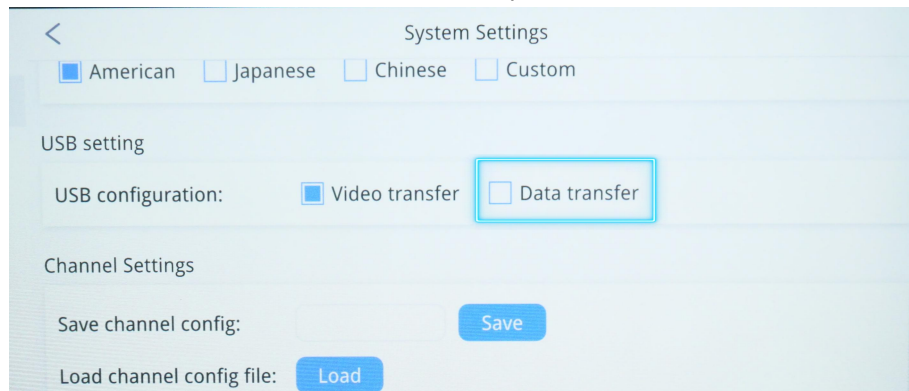


06/操作説明

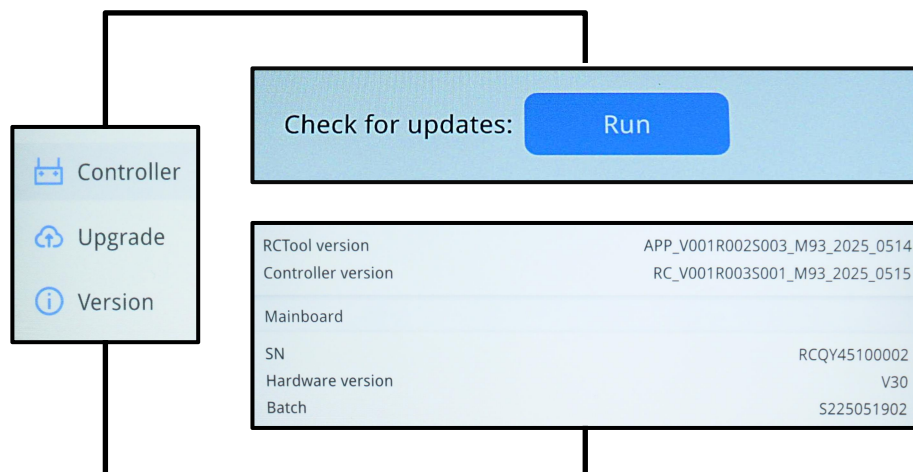


1.3. 「USB設定」の下にある「データ転送」オプションをクリックしてください。この時点で、画面付きリモコンのType-Cポートはデータ転送モードに切り替わり、リモコン内のデータをPCに転送できるようになります。

(注：USB-Aポートを使用すると、リモコンとUSBメモリまたはSDカードリーダー間でデータを転送できます。)



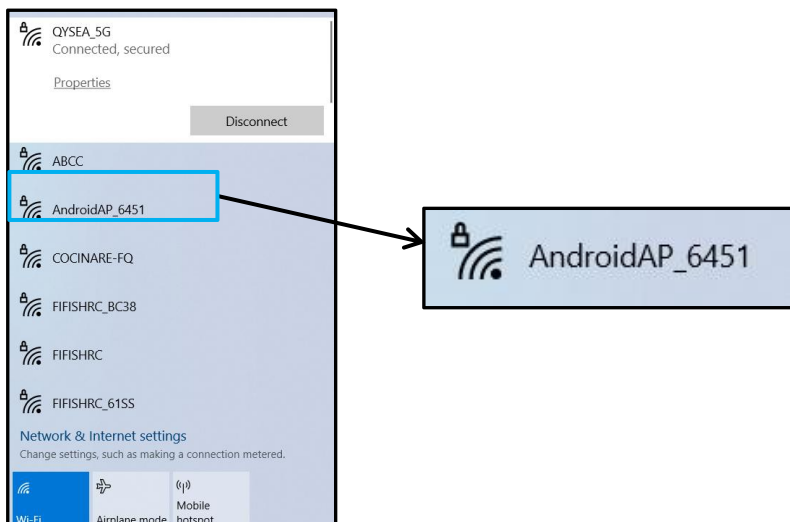
1.4. 「アップグレード」をクリックするとファームウェアのバージョンを確認できます。「バージョン」をクリックすると、画面付きリモコンのシリアルナンバーとハードウェアバージョンを確認できます。



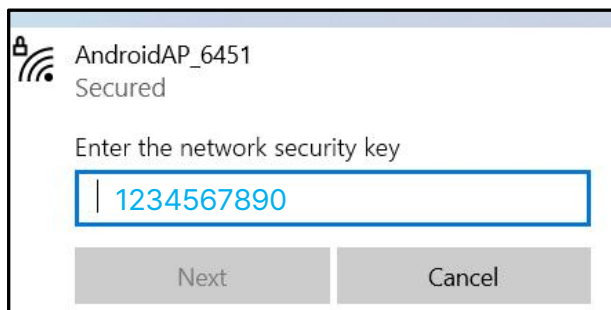
06/操作説明



1.5. コンピューターで特定のソフトウェア（QYMTなど）を実行する必要がある場合は、コンピューターが画面付きリモコンのホットスポットネットワークに接続されていることを確認してください。



1.6. リモコンのホットスポットに接続し、パスワード「1234567890」を入力すると、接続が完了します。



06/操作説明

QYSEA

2. データコピー（方法1）

2.1. データをコピーする前に、USBメモリをType-Aポートに挿入してください。（注意：USBメモリがFAT32形式でフォーマットされていることをご確認ください。）



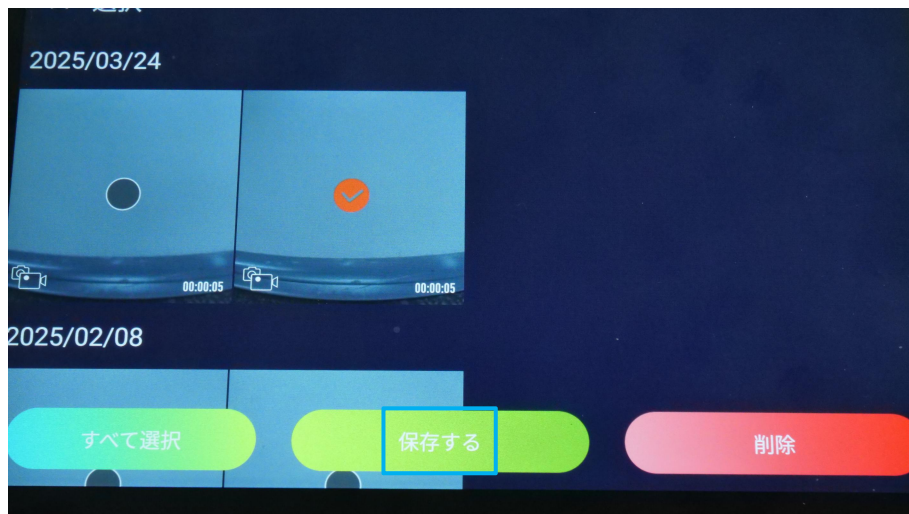
2.2. FIFISHアプリを開き、「メディア」をタップして、「カメラ」を選択し、データを閲覧します。



06/操作説明



2.3. ダウンロードしたい画像または動画を長押しで選択し、「保存」ボタンをタップすると、データがリモコンのDCIMフォルダに保存されます。



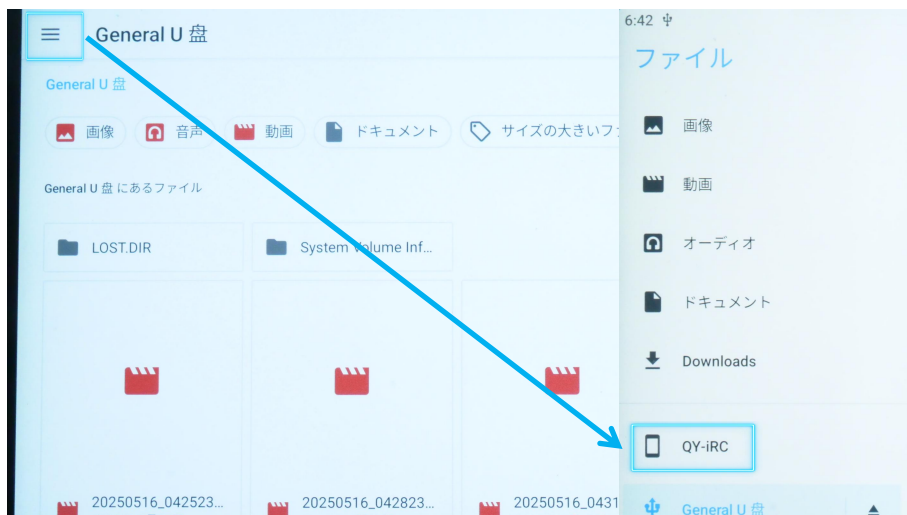
06/操作説明



2.4. コントローラーの画面を下にスワイプし、「USBメモリ」フォルダを選択して開きます。



2.5. 左上の「フィルター」アイコンをタップし、「Q-iRC」を選択します。

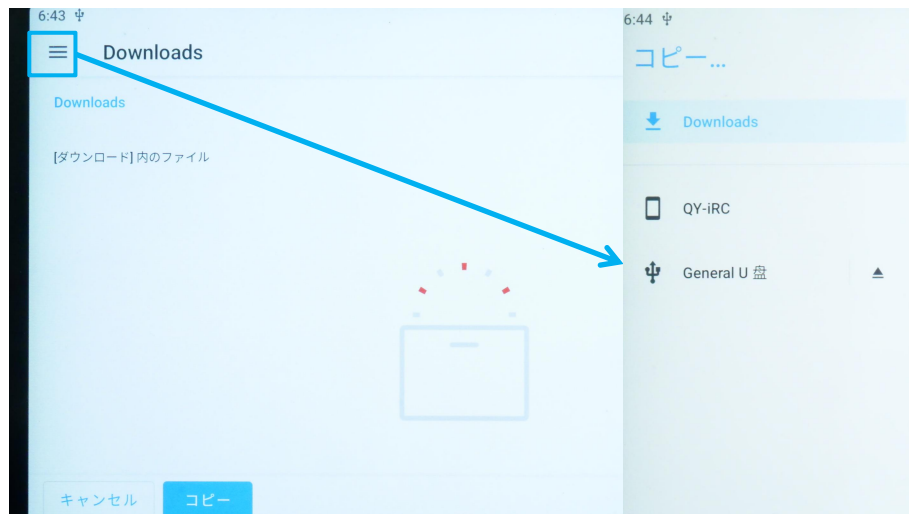


06/操作説明

2.6. 画像または動画を長押しして選択し、右上の「その他」ボタンをタップして、「コピー先を選択」を選びます。



2.7. 左上の「フィルター」アイコンをタップし、データコピーの保存先を選択します。



06/操作説明

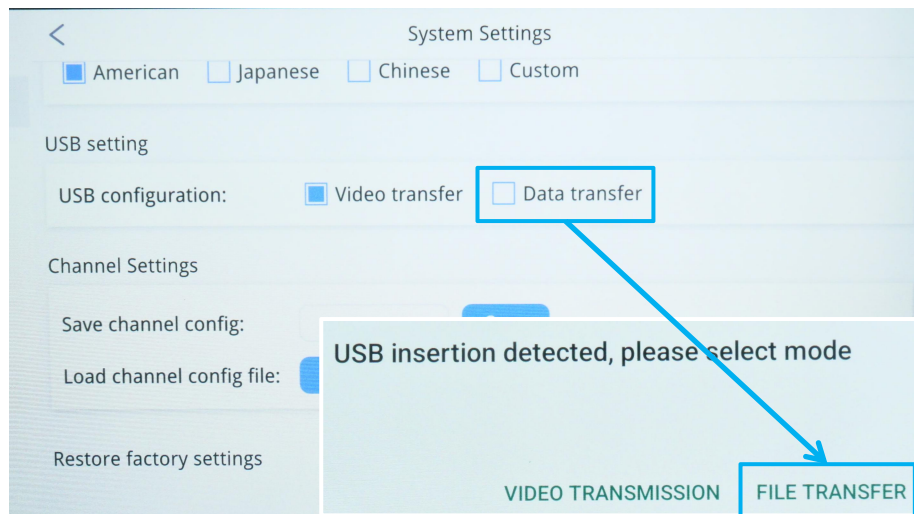


3. データコピー (方法2)

3.1. データをコピーする前に、Type-C ケーブルを使用して画面付きリモコンとパソコンを接続してください。



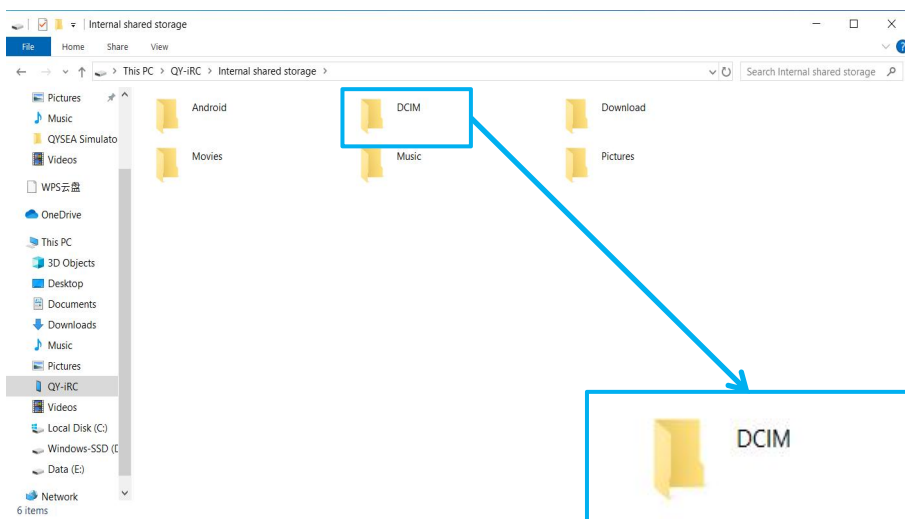
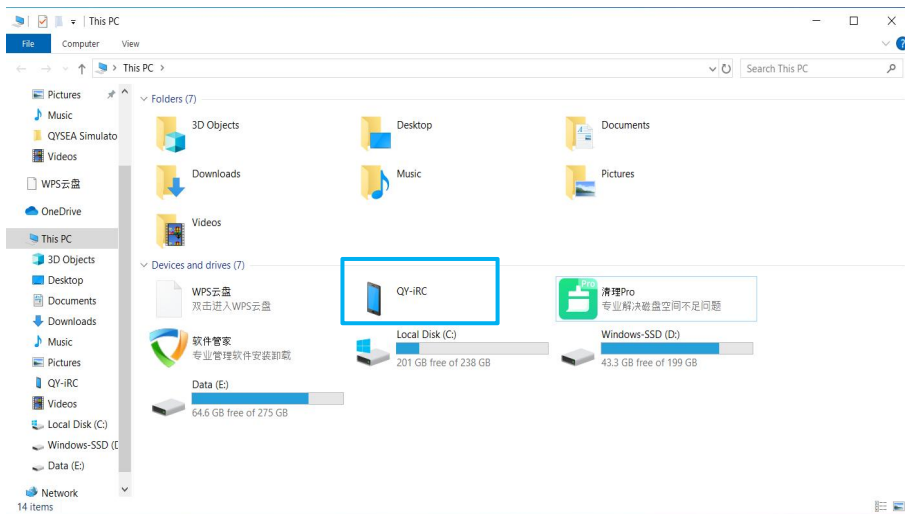
3.2. 「RCtool」をタップし、システム設定でUSB構成を「データ転送」モードに設定してください。



3.3. 画面を下にスワイプし、「USB接続オプション」をタップして、USBの設定を「ファイル転送」に変更してください。



3.4. パソコンで Q-iRC フォルダを開き、DCIM フォルダに入ると、必要なデータをコピーできます。

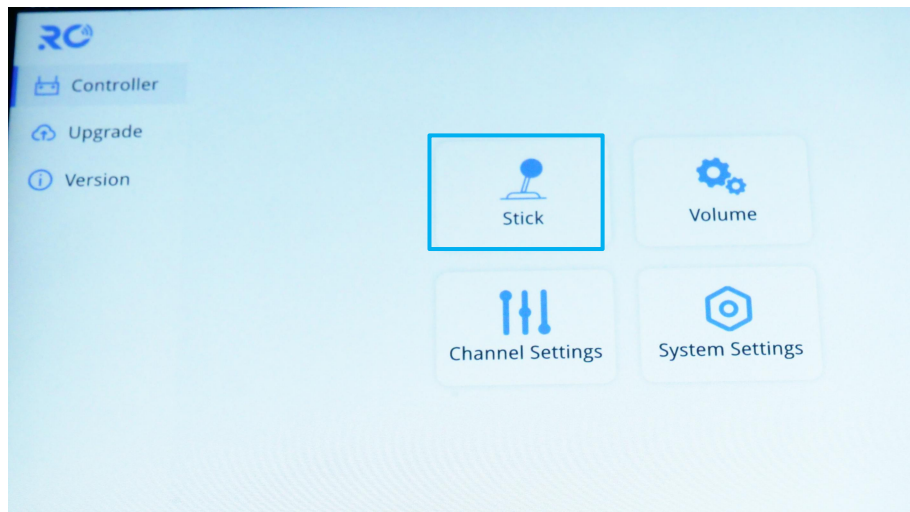


07/キャリブレーションの説明

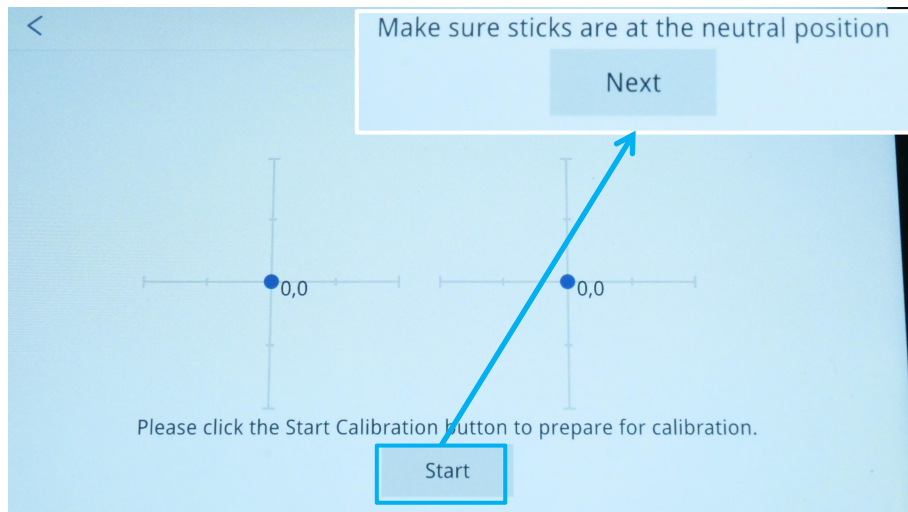
QY523

1. ジョイスティックキャリブレーション

1.1 「RCtool」をタップし、「ジョイスティックキャリブレーション」を選択してください。



1.2. 「キャリブレーション開始」をタップし、続けて「次へ」をタップしてください。



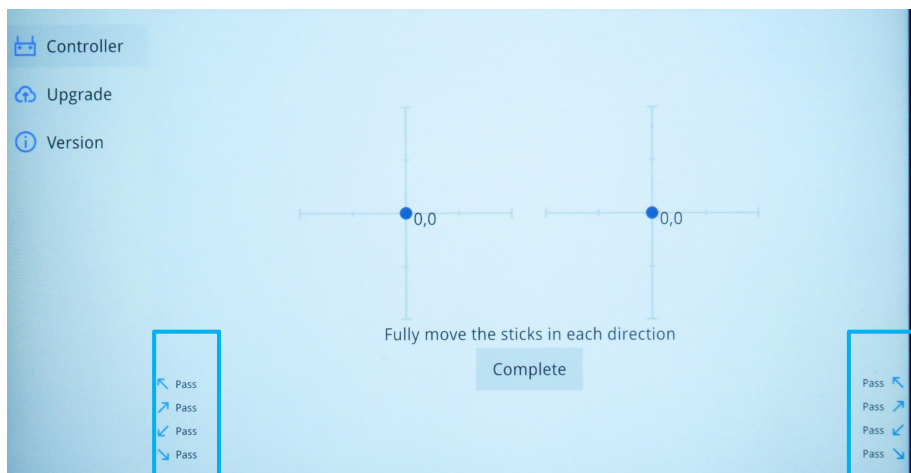
07/キャリブレーションの説明

QYSEB

1.3. 画面上の赤い矢印アイコンの指示に従い、ジョイスティックのキャリブレーションを完了してください。



1.4. キャリブレーションが完了すると、赤い矢印アイコンが順番に青い矢印アイコンに変わります。その後、「キャリブレーション完了」をタップしてください。

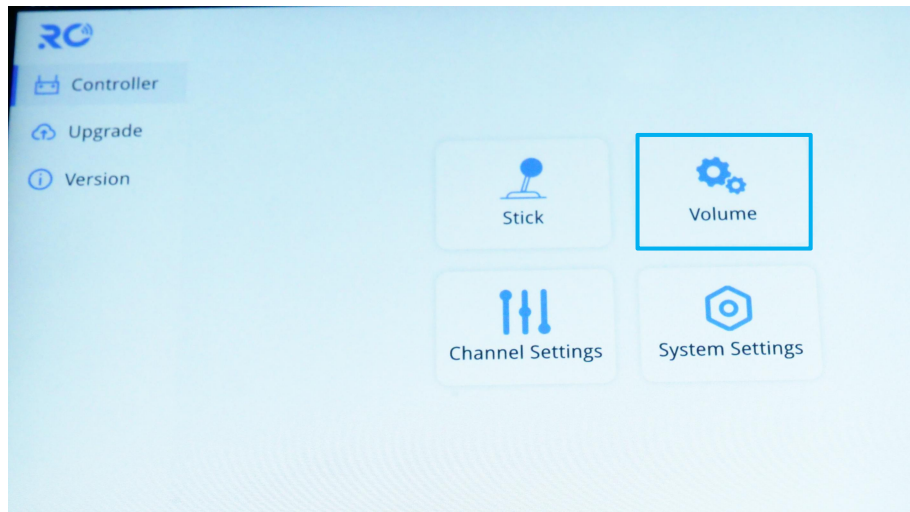


07/キャリブレーションの説明

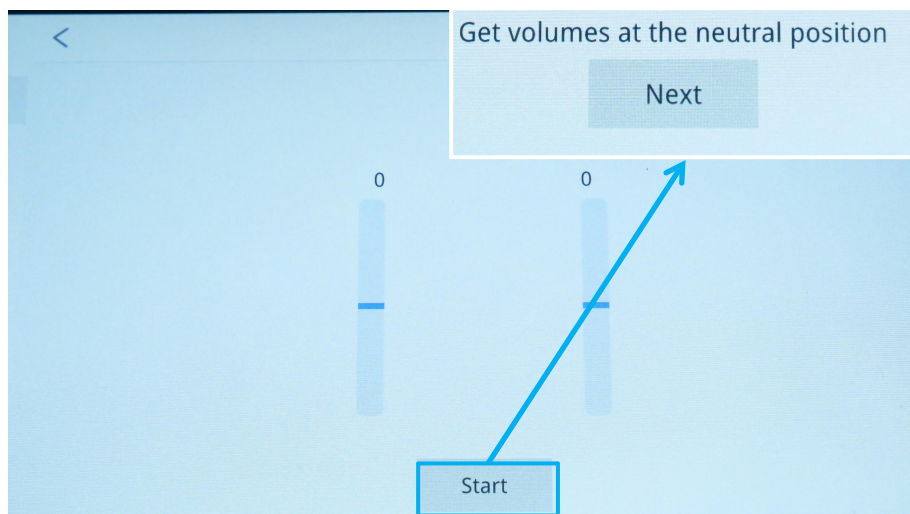
QY522

2. ダイアルキャリブレーション

2.1.「RCtool」をタップし、「ダイアルキャリブレーション」を選択します。



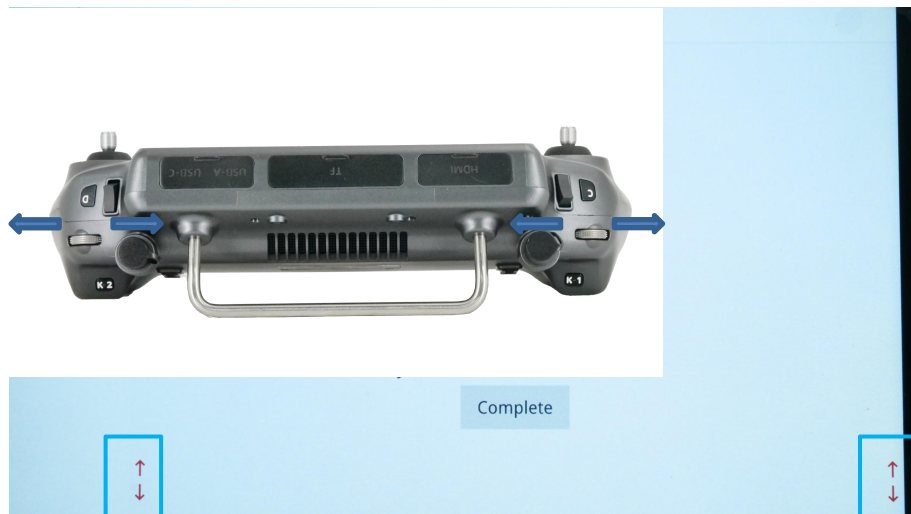
2.2.「キャリブレーション開始」をタップし、続けて「次へ」をタップします。



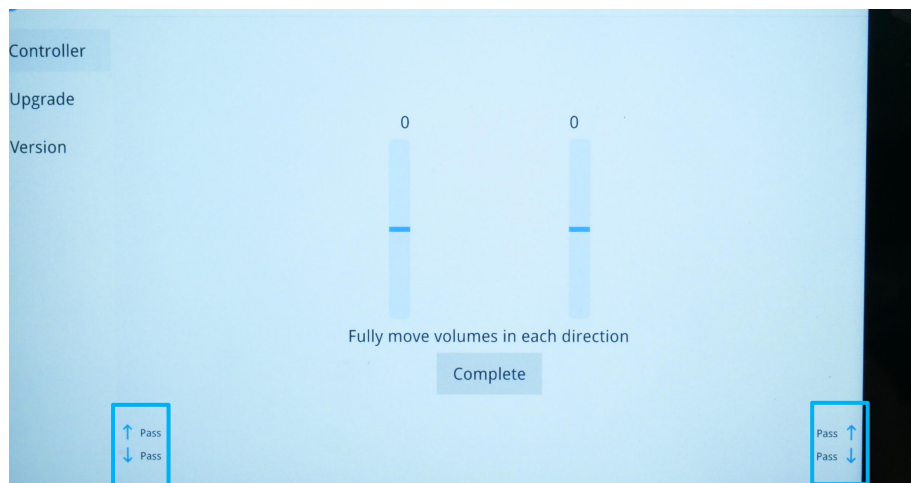
07/キャリブレーションの説明

QYSEB

2.3.画面上の赤い矢印アイコンの指示に従って、ジョイスティックのキャリブレーションを完了してください。



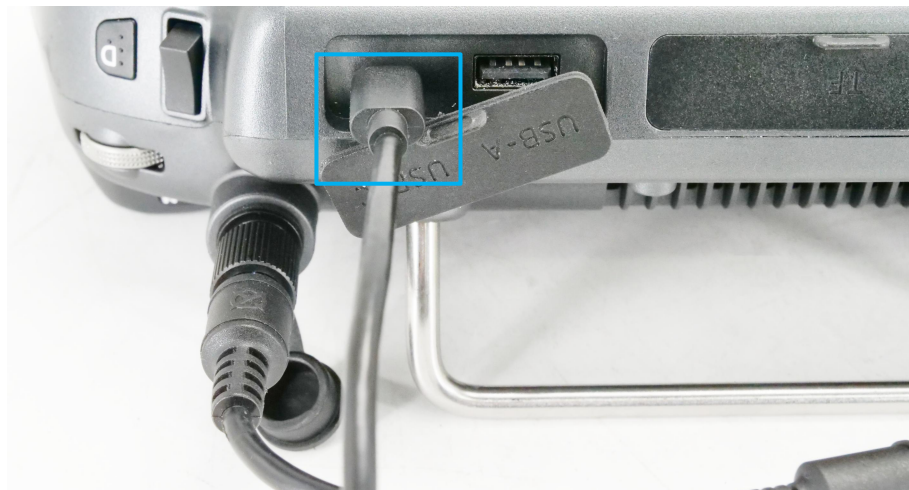
2.4. キャリブレーションが完了すると（赤い矢印アイコンが順に青い矢印アイコンに変わります）、[キャリブレーション完了]をクリックしてください。



08/充電説明

QY522

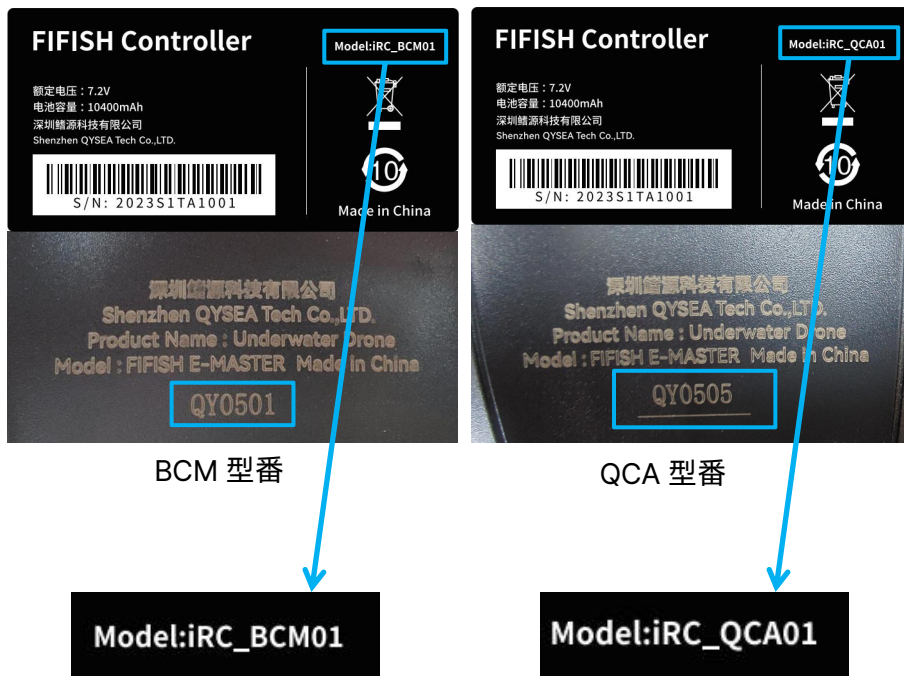
1. Type-C ケーブルをリモコンの Type-C ポートに差し込みます。正常に充電されている場合、右上のインジケータが赤と黄色で交互に点滅し、充電中であることを示します。充電が完了すると、インジケータは黄色に点灯したままになります。



09/注意事項



1. ディスプレイ付きリモコンは、BCM 型と QCA 型の2つのモデルがございます。モデルの確認は、以下の画像をご覧ください。



ご注意：

- 上記の表示はすべてリモコンまたはROVの底部にあります。
- BCM 型は下線のない表示に対応し、QCA 型は下線付きの表示に対応しています。これら二つの型番は互換性がありません。例えば、BCM 型は底部に下線のない表示があるROVのみ対応可能です。

10/メンテナンスとアフターサポート



メンテナンス

1. すべてのコネクタ（ポートやプラグ）は乾燥し清潔に保ち、使用しないときには保護キャップをしてください。
2. 密接部分やゴム製のワッシャ密接部分を確認し、擦り切れたり破損している場合は取り換えをします。
3. 使用後は、乾燥していて風通しのよい場所で保管してください。
ご使用後は、本製品を乾燥していて風通しのよい場所に保管してください。
4. 使用後は、保護カバーを潜水装置に戻してつけてください。
5. 強酸/強アルカリの環境下での使用は、水中機器と付属品の寿命を減らす可能性があります。

アフターサポート

サポートが必要な際には、QYアフターサポート部へ連絡をしてください。

1. オンラインカスタマーサービス：FIFISHアプリ、WeChat公式アカウント（FIFISH水中ロボット）、オフィシャルウェブサイトよりご案内しています。
2. 連絡先: Tel: +86 18138838924 (wechat & WhatsApp & Skype) & +86-755-2266-2313 営業時間: 月曜日から金曜日 9:00-18:10 (GMT+8)
3. メールアドレス: support@qysea.com
4. 機器の故障があれば、故障時のビデオを事前に録画していただき、機器のSN番号と購入時インボイスをご提供していただくと、より迅速に解決策をご案内できます。

さらなる詳細につきましては、FIFISHの公式サービスセンターは以下よりご案内しています。

<https://www.qysea.com/support/repair-center/>

11/免責事項



下記を除く状況について、当社は製品のアフターサービスを提供いたします。
ユーザーの過失を含むがこれに限定されない、製造以外の要因によって引き起こされた衝突損害。
公式な指示または使用説明書に従わず、許可されていない改造、分解や封じられた箇所を無理に開けたことによって生じた損害。

不適切な設置、不適切な使用、または公式の説明書またはマニュアルに従わない操作に起因する損害。
非承認のサービス業者によって生じた損害。

回路の不正な改造、バッテリーと充電器の不一致または誤用によって生じた損傷。

指示および使用説明書の推奨事項に反した水中操作によって生じた損害。

過酷な水条件（強酸、強アルカリ、強電流、巨大な波など）下での作業によって生じた損傷。

電磁干渉のある環境（採掘エリアまたは電波塔、洞窟、泥だらけのエリア、有放射線環境、トンネル等）下で製品を操作したことにより生じた損傷。

他のワイヤレスデバイス（送信機、ビデオダウンリンク、Wi-Fi信号など）の干渉がある環境で製品を操作したことにより生じた損害。

部品の経年劣化や破損がある状況における無理な潜水による損害。

信頼性または互換性に問題がある無許可の第三者の部品を使用することで生じた損害。

不十分な電力または欠陥のあるバッテリーにより機器を操作したことで生じた損傷。

継続的なまたはエラーのない製品の操作。

製品に起因するユーザーデータの損失または損傷。

製品に付属するものか、または後でインストールされたものかによらず、すべてのソフトウェア。

いずれかの第三者メーカーの製品（QYSEAがユーザーの要求に応じてQYSEA製品に提供または統合する可能性のある製品を含む）によって生じた障害または損害。

QYSEA以外の技術やその他のサポート（例えば、「操作方法」の問題や誤った製品設定、インストール、ファームウェアのアップグレードを解決するためのサポートなど）に起因する損害。

注意が必要なエリア（軍事エリア、天然資源保護区、海洋保護区、海洋保護区など）でROVを操作したことにより生じた損害。

予期せぬ要因による損害（水流、洞窟の崩壊、動物の嚙下など）。

識別ラベルが貼り替えられた、または識別ラベルのない製品または部品

製品の上に重いものを置かないようにして、取り扱いには十分ご注意ください。

ROVの水滴や汚れは、製造工場における水中テストによりROVの水滴や汚れが生じることがありますが、FIFISH水中ロボットの特性や機能に影響を与えることはありません。

詳細については、当社のWebサイトの説明ビデオをご覧ください、「FIFISHアプリケーション/ヘルプ/FAQ」のFAQセクションをご参照ください。

最新版のユーザーガイド/使用説明書およびその他の指示については、当社のWebサイトをご覧ください。

ウェブサイト：<https://www.qysea.com/support/user-manual/>

テクニカルサポートを必要とされる場合は、support@qysea.com まで電子メールにてご連絡ください。



注意：

本内容は予告なしに変更されることがあります。

