

USEN レジ



USEN レジ × 配膳ロボット トレーニングブック

2026/6/26更新

1. はじめに	
	1. ロボット連携とは 04
	2. 機器構成とサービス設計 05
2. 開店前の準備	
	1. ご利用の流れ 08
	2. 各種手順 09
3. 設定概要	
	1. 連携設定概要 15
4. 基本設定	
	1. 基本設定について 18
	2. 設定手順 19
	3. オンラインにならない時は 22
5. テーブルマッチング	
	1. テーブルマッチングについて 25
	2. 設定手順 26
6. 機能設定	
	1. 機能設定について 29
	2. バッシングステータス連携 31
	3. 自動下げ膳機能 34
	4. セルフオーダーからの下げ膳呼び出し 43
	5. まもなく到着アナウンス 46
7. ターミナル画面	
	1. ターミナルTOP画面について 49
	2. テーブルリスト 50
	3. 各種設定 51
8. 閉店時の処理	
	1. 閉店時の処理の流れ 54
	2. 各種手順 55
9. トラブル シューティング	
	1. ロボットが動かない①～⑩ 60
	2. 到着アナウンスが表示されない①～③ 69
	3. エラー内容 71
10. お問い合わせ	
	1. お問い合わせ 74

1. はじめに

1. ロボット連携とは

USEN レジ × 配膳ロボット



USEN レジを「配膳ロボット」と連携させることで、
配膳から指定時間経過後の自動下げ膳や注文用端末からの
下げ膳呼び出しを行うことができます。また、AIセンサーカメラとの連携により、
ドリンク残量を検知しておかわりを促すことも可能です。

主な機能の詳細は以下になります。

配膳後の自動下げ膳機能

初回オーダー、および、追加オーダーをハンディ/キッチンディスプレイにて
提供済（配膳済）にした時間から指定分数経過後に、
自動で各テーブルに下げ膳ロボットを向かわせることができます。

※別途ハンディ/キッチンディスプレイの契約が必要です。



注文用端末からの下げ膳呼び出し

USEN Tablet Order、USEN Mobile Orderの
カスタマー画面から下げ膳ロボットを呼び出すことができます。

※別途USEN Tablet Order、USEN Mobile Orderを契約する必要があります。



まもなく到着アナウンス

配膳ロボットがテーブルに近づくと
「まもなくロボットが到着します」のモーダル画面が
USEN Tablet Order上にに表示されます。

※別途USEN Tablet Orderの契約が必要です。



ドリンク残量検知

ロボットにカメラを固定し、自動下げ膳時に各テーブルの
ドリンク残量検知を行います。

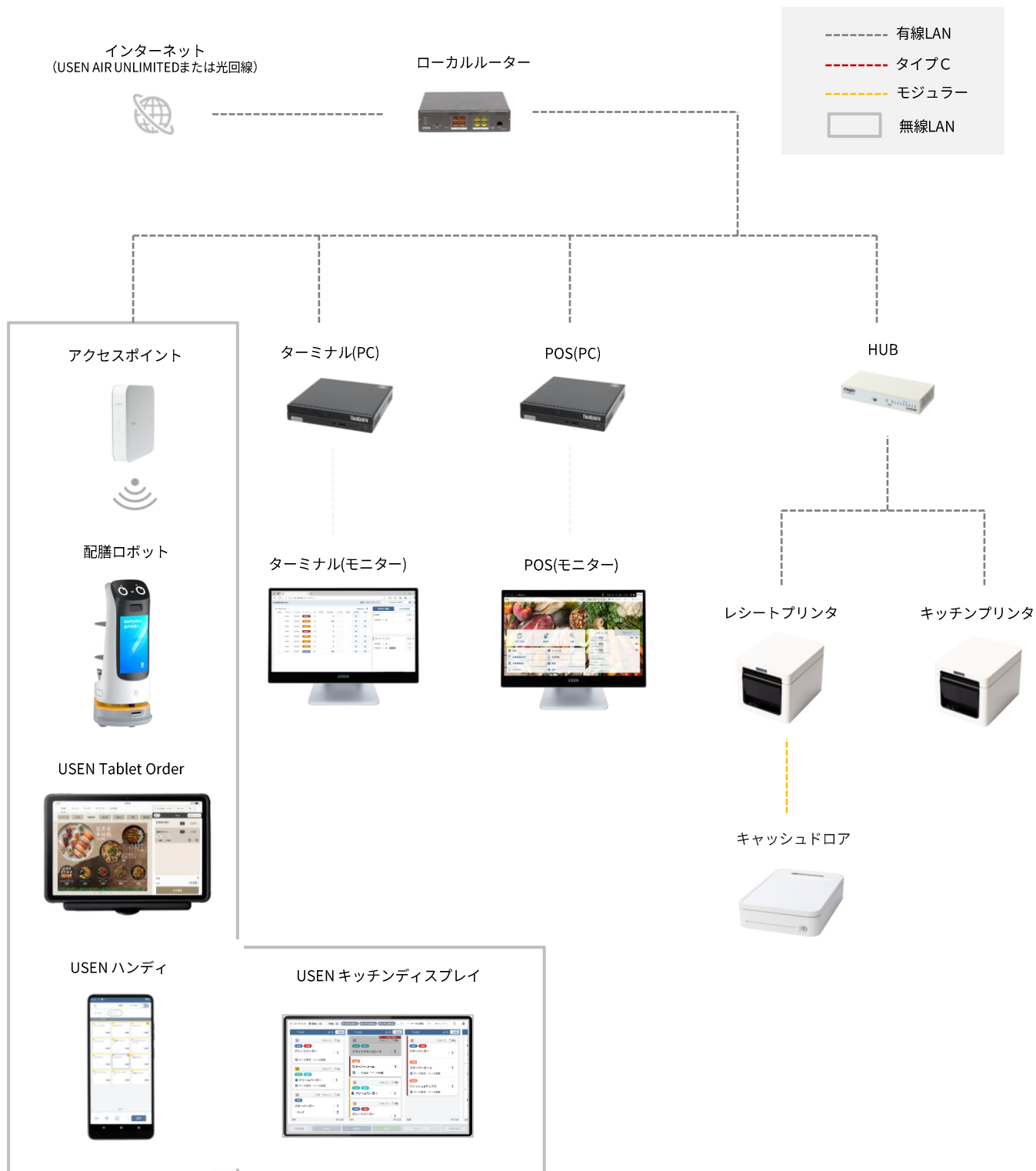
（配膳時、注文用端末からの下げ膳呼び出し時には
検知は行いません。）

※ 別途ドリンク残量検知オプションの契約が必要です。
※ドリンク残量検知の詳細は【USENレジ×ドリンク残量検知オプション
ユーザーマニュアル】をご確認ください。



① 機器構成について

配膳ロボット連携時の**機器構成**は以下の通りです。



※こちらは構成イメージになります。契約内容により異なります。

② サービス設計について

配膳ロボットを連携を利用する際のサービス設計は以下の通りです。



配膳ロボット

配膳後の指定時間経過後に自動下げ膳を行うほか、注文用端末から呼び出しがあった際に各テーブルに下げ膳に向います。



マスタ管理画面

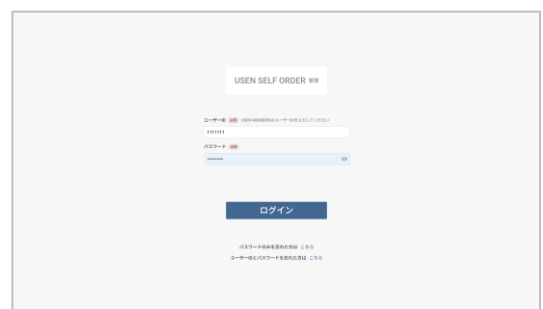


店舗設定テーブル設定、担当者設定等を行う管理画面です。

【ログインURL】

<https://pos.usen-regi.com/cms/login/init>

メニュー管理画面



注文用端末の設定やメニュー設定を行う管理画面です。

【ログインURL】

<https://self-order.usen.com/>

2. 開店前の準備

1. ご利用の流れ

配膳ロボット連携オプションのご利用の流れは以下の通りです。
各操作手順は、以降のページをご確認ください。



1 ロボットを起動します

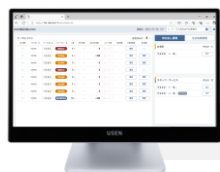
※ドリンク残量検知オプションをご契約の場合のみ



2 センサーカメラを起動を確認します



3 USENレジ・ターミナルのPC・モニターを起動します



4 ターミナルにログインします



5 USENレジを開局します



6 USEN Tablet Order/キッチンディスプレイ/ハンディを起動します

2. 各種手順

① ロボットを起動する

ロボットを起動するには、以下の手順に沿って電源コードを外し、
ロボットを起動させてください。



① ロボット本体正面左側の電源穴から
電源コードを抜きます。

※電源コードは銀の金具の部分を押すと外れます。

② 電源コードを外した後に電源穴の蓋を
閉めます。



③ ロボットのパネルにメニュー画面が表示されます。

配膳時は「配膳」、下げ膳時は「食器返却」を選択して完了です。

注意事項

充電時に本体をシャットダウンしていた場合、起動ポイントにロボットを動かしてスキャンする
必要があります。

コーナー起動



マーカー起動(壁)



マーカー起動(天井)



読み取りしにくい場合は、機体を
前後左右に動かしてください。

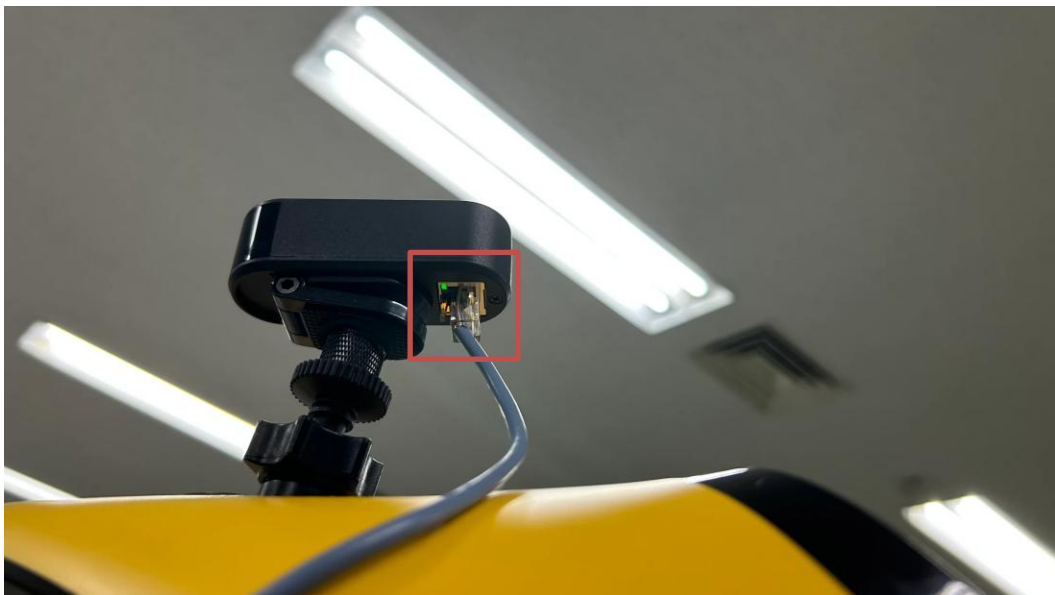
2. 各種手順

※ドリンク残量検知オプションをご契約の場合のみ

② センサーカメラを起動する

ロボットに取り付けているカメラはロボットから給電されているため、
ロボットの電源を入れると自動的に起動します。

AIセンサーカメラが正しく**起動している状態**は下記のような状態になります。
※カメラが起動しない場合には、LANケーブルが正しくささっているか確認してください。



起動している状態

2. 各種手順

③ PC・モニターの電源を入れる

以下の手順に沿ってPCの電源を起動し、モニターの電源を入れます。



① 各PCの電源ボタンを押します。
※起動するまでに時間が掛かる場合があります。

② モニターが立ち上がりましたら、「アプリ」を押下します。

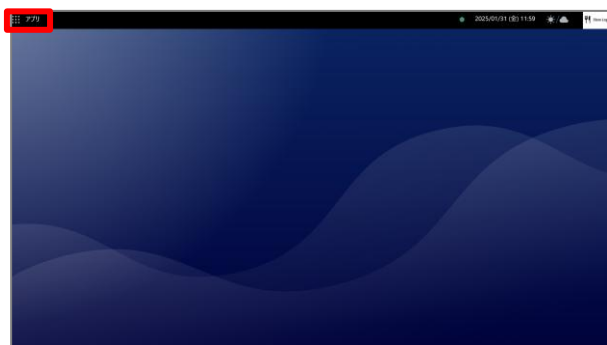


③ それぞれのモニターにて起動ツールを立ち上げます。

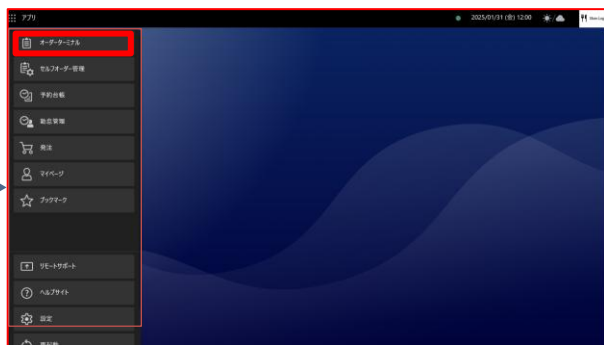
2. 各種手順

④ ターミナルにログインする

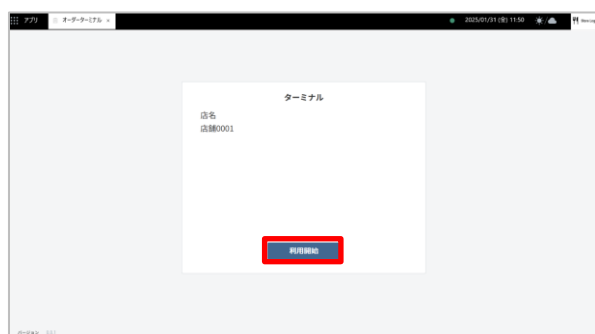
開店前の事前準備として**ターミナルにログイン**します。
必ずターミナルを立ち上げてから、POSの開局を行うようお願いいたします。



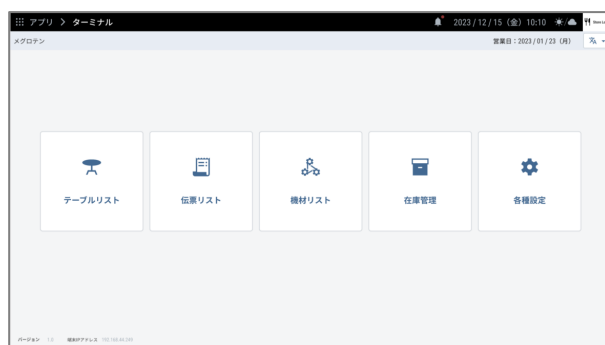
① ターミナルPCの電源を立ち上げ、
起動ツールを立ち上げます。



② 起動ツールから「オーダーターミナル」を
選択します。



③ ログイン画面が表示されるので、
「利用開始」を押下します。



④ 以上で ログイン完了です。

⑤ USENレジを開局する

ターミナルにログイン後、**USENレジにログインし開局**をおこないます。

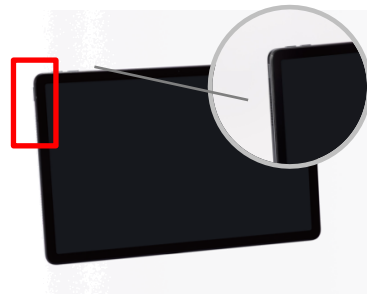
操作方法については、USENレジトレーニングブック【CHAPTER.02 レジを開ける】
をご参照ください。

2. 各種手順

※USEN Tablet Order/キッチンディスプレイをご利用の場合のみ

⑥-1 USEN Tablet Order/キッチンディスプレイを起動する

タブレットの電源ボタンを押して起動します。



USEN Tablet Order/キッチンディスプレイ起動後の操作方法については、以下のマニュアルをご確認ください。

- ・USEN Tablet Orderトレーニングブック (USENレジ連携)
- ・USENキッチンディスプレイユーザーマニュアル

※ハンディをご利用の場合のみ

⑥-2 ハンディを起動する



①ハンディアプリを起動するために「オーダー」を押下します。

②担当者名を選択します。
※POSとの連携ができていない場合に店名等が表示されます。

③「ログイン」を押下します。
※ログイン可能台数＝契約台数です。

ハンディの操作方法については、以下のマニュアルをご確認ください。

- ・USENレジトレーニングブック (POS/サブPOS/HANDY)
>05 ハンディで注文する

3. 設定概要

1. 連携設定概要

① 配膳ロボット連携設定について

配膳ロボット連携のご利用には
ターミナルにて以下のロボットの連携設定を行う必要があります。

注意事項

「基本設定」と「テーブルマッチング」は
初回設置時に設定を行っているため納品後のお客様での操作は不要です。
エラーが発生した場合や、設定内容を変更したい場合にのみ操作を行ってください。
各設定操作の詳細は後述の章をご参照ください。

STEP.1

基本設定

配膳ロボットのデバイスIDやグループIDなどの
基本的な設定を行います。



④ 4. 基本設定

STEP.2

テーブルマッチング

レジ上で登録しているテーブルと配膳ロボットの
移動先のマッチング設定を行います。



⑤ 5. テーブルマッチング

STEP.3

機能設定

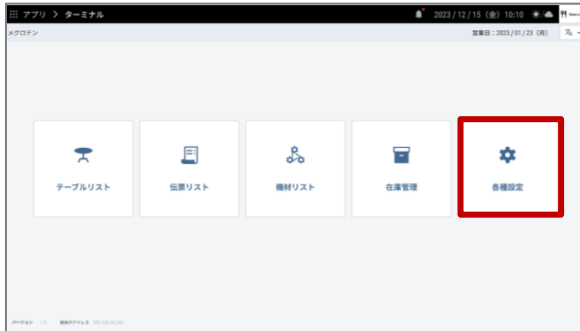
バッシングステータス連携、注文用端末からの
下げ膳呼び出し、「まもなく到着」アナウンスの
ON/OFFの設定を行います。
また、自動下げ膳機能を利用する場合の条件設定を行います。

⑥ 6. 機能設定

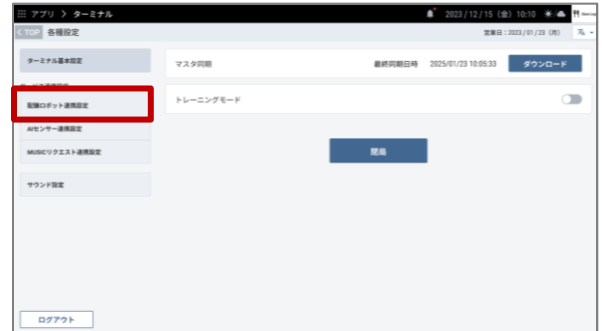
1. 連携設定概要

② 配膳ロボット連携設定への進み方

配膳ロボット連携設定への進み方は以下の通りです。



① ターミナルのTOP画面より、「各種設定」を押下します。



② 各種設定TOP画面に遷移後、「配膳ロボット連携設定」を押下します。



③ 配膳ロボット連携設定画面が表示されます。

各設定手順については次ページ以降をご参照ください。

4. 基本設定

1. 基本設定について

配膳ロボット連携の基本設定画面では、デバイスIDやグループIDなどの**基本的な設定**を行うことができます。

※初回設置時に設定を行った後は、**お客様にて常時の操作は不要**となります。
操作が必要なケースについては次頁をご確認ください。



① 配膳ロボット連携

配膳ロボット連携を利用するかトグルで選択できます。

※OFFにすると機能設定/テーブルマッチングが操作不可になります。

② デバイスID

USENより発行された13桁のIDが表示されます。

※エンジニアが初回設定いたしますので、基本的にお客様が操作いただくことはございません。

③ 再登録

USENより発行されているデバイスIDとシークレットCDを再度入力する画面に遷移し、再登録を行います。

※お客様にはシークレットCDは共有されません。
※再登録にて誤ったデバイスID/シークレットCDを入力するとロボットとの連携が解除されますので、基本的には操作は控えてください。詳細は次頁をご確認ください。

④ 接続可能ロボット一覧

接続が可能な配膳ロボットが一覧で表示されます。

⑤ グループID

②のデバイスIDに紐づいているグループIDが表示されます。

⑥ 検出されたロボット

⑤にて表示されたグループIDに紐づくロボットが一覧で表示されます。

⑦ 再取得

⑤にて表示されたグループIDに紐づくロボットの情報と接続状態が再取得されます。

※ネットワーク等の何らかの問題により、ロボットが⑥に出てこない場合や、最新の接続状態を確認したい場合などに使用します。詳細は次頁をご確認ください。

⑧ 接続状況

各ロボットの接続状態が、オンライン・オフライン・未連携の3種類いずれかで表示されます。
※未連携は⑨のトグルがオフの場合にのみ表示されます。

- オンライン ロボットがネットワークに接続されています。
- ✖ オフライン ロボットがネットワークに接続されていないか、電源がついていません。

※未連携 ロボットがレジと連携されていません。

⑨ ロボット連携状況

各ロボットのレジとの連携状況が表示されます。
オンにすると、⑧にて接続状況が表示されます。
オフにすると未連携と表示されます。

2. 設定手順

基本設定は、初回設置時に設定を行った後は、**お客様にて常時の操作は不要**です。

以下のような場合には、手順に従って設定を行ってください。

※再取得を行ってもオンラインにならない場合には【3.オンラインにならない時は】をご確認ください。

- ① ネットワーク等の何らかの問題により、再取得を行う場合
- ② 各ロボットのターミナルとの連携する／しないを切り替える場合

① 再取得を行う場合

ネットワーク等の何らかの問題により、ロボットが一覧に出てこない場合や、ロボットがオフラインの場合などには「再取得」を行う必要があります。



① グループIDのプルダウンから
検出したいロボットが紐づいているグループIDを
選択します。

② 「再取得」を押下します。

※すでにグループIDが選択されている場合にはこの
手順は省いてください。



③ 再度検出されたロボットが接続可能ロボットとして
表示され、最新の接続状態が表示されます。

※「再取得」を押してもオンラインにならない場合には、
「3. オンラインにならない時は」をご確認ください。

注意事項

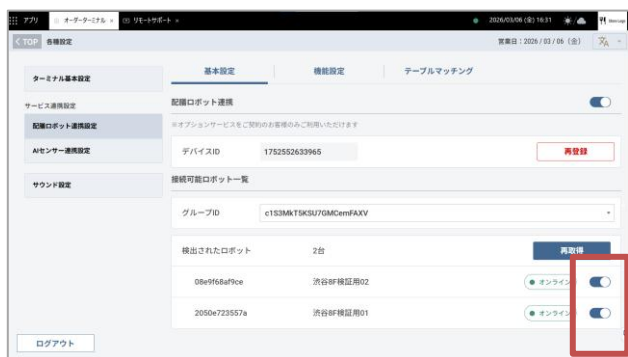
「再取得」を押した直後は、
各ロボットの接続状態が**一時的に**
「オフライン」と表示されることがあります。

これは情報を再読み込みするために
状態がリセットされるため、
実際にオンライン状態のロボットはすぐに
「オンライン」と表示されます。

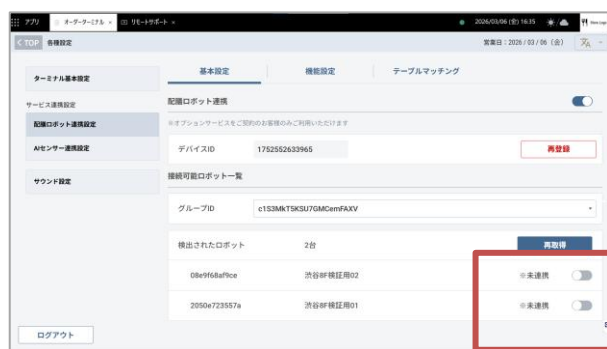
2. 設定手順

② ターミナルとの連携設定を切り替える場合

各ロボットのターミナルとの連携する/しないを切り替える場合には、以下の手順に従って設定を変更してください。



① 検出された各ロボットの接続状態の右横にターミナル連携ON/OFFのトグルが表示されます。



② 各ロボットの連携トグルをON/OFFに切り替えて設定は完了です。

トグルをOFFにすると「未連携」と表示され、ロボットとレジの連携が解除されます。

※未連携に設定している場合、テーブルマッチング設定を行っていてもロボットにレジからのタスクを送ることはできません。

2. 設定手順

デバイスIDの再登録に関する注意事項

初回設定時にエンジニアがデバイスIDやシークレットCDの設定を行っておりますので、再登録は行わないでください。

再登録を押下し、誤ったデバイスID/シークレットCDを入力してしまった場合、ロボットとの**連携が解除されます**。

万が一、誤って連携を解除してしまった場合には、以下までお問い合わせください。

0120-788-610 年中無休（10:00～22:00）

The screenshot shows a web interface for device settings. The top navigation bar includes 'アプリ', 'オーダーターミナル', and 'リモートサポート'. The main content area is titled '各種設定' and has tabs for '基本設定', '機能設定', and 'テーブルマッチング'. Under '基本設定', there are sections for 'サービス連携設定' (with sub-items for '配膳ロボット連携設定' and 'AIセンサー連携設定') and 'サウンド設定'. The '配膳ロボット連携' section is active, showing a 'デバイスID' field with the value '123456789012'. A large red 'X' is overlaid on this field. Below it is a '接続可能ロボット一覧' table with columns for 'グループID', '検出されたロボット', and '再取得'.

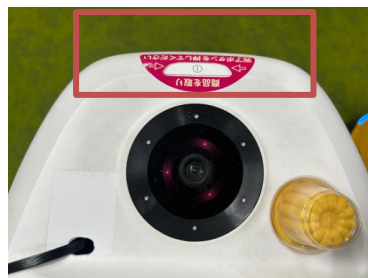
グループID	検出されたロボット	再取得
abcdefghijklmn12345678	2台	<input type="button" value="再取得"/>
08e9f68af9ce	渋谷8F検証用02	<input checked="" type="radio"/> オンライン <input type="checkbox"/>
2050e723557a	渋谷8F検証用01	<input checked="" type="radio"/> オンライン <input type="checkbox"/>

3. オンラインにならない時は

再取得を試しても、ターミナルにて
ロボットがオンラインにならない場合には、以下をご確認ください。

① ロボット本体の電源はついてますか？

ロボット本体の電源が付いているか
確認してください。
電源がついていない場合、
右図の「電源ボタン」を長押ししてください。



また、長押ししてもロボットの電源がつかない場合には、充電が0の可能性がありますので、
以下の手順に従って充電を行ってください。

1

充電させたい
位置に本体を
戻してください



2

電源コードを本体に
接続。金具の部分
を左にして、差し込んで
ください



100%になるまで、約4.5時間です

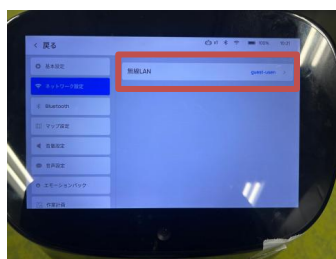
ロボットの電源が付いている場合

② ロボットのWi-Fiは繋がっていますか？

ロボットWi-Fiが接続されているか以下の手順に従って確認してください。



① ロボット本体のパネルにて
「設定」を押下します。



② ネットワーク設定から
無線LANを押下します。



③ 該当のWi-Fiトグルを
ONにして完了です。

ロボットのWi-Fiが繋がっている場合

3. オンラインにならない時は

③ ロボットの通話機能はONになっていますか？

ロボットの通話機能がONになっているか以下の手順に従って確認してください。



- ① ロボット本体のパネルにて「設定」を押下します。



- ② 通話を開き、通話のトグルがON/CONNECTEDと表示されていることを確認してください。

※元々ONになっていた場合には、念のため、OFFにしてから数秒待ち、再びONにする操作を行ってください。

ロボットの通話機能がONになっている場合

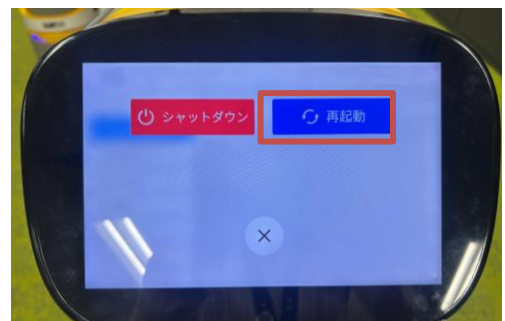
【2. 設定手順>①再取得を行う場合】に戻って再取得手順を行ってください。

④ 再取得を行ってもオンラインにならない場合

①～③を確認した後に再取得を行ってもオンラインにならない場合には、ロボットの再起動をお試しください。



- ① ロボット本体の電源ボタンを長押ししてください。



- ② 再起動を押下してください。

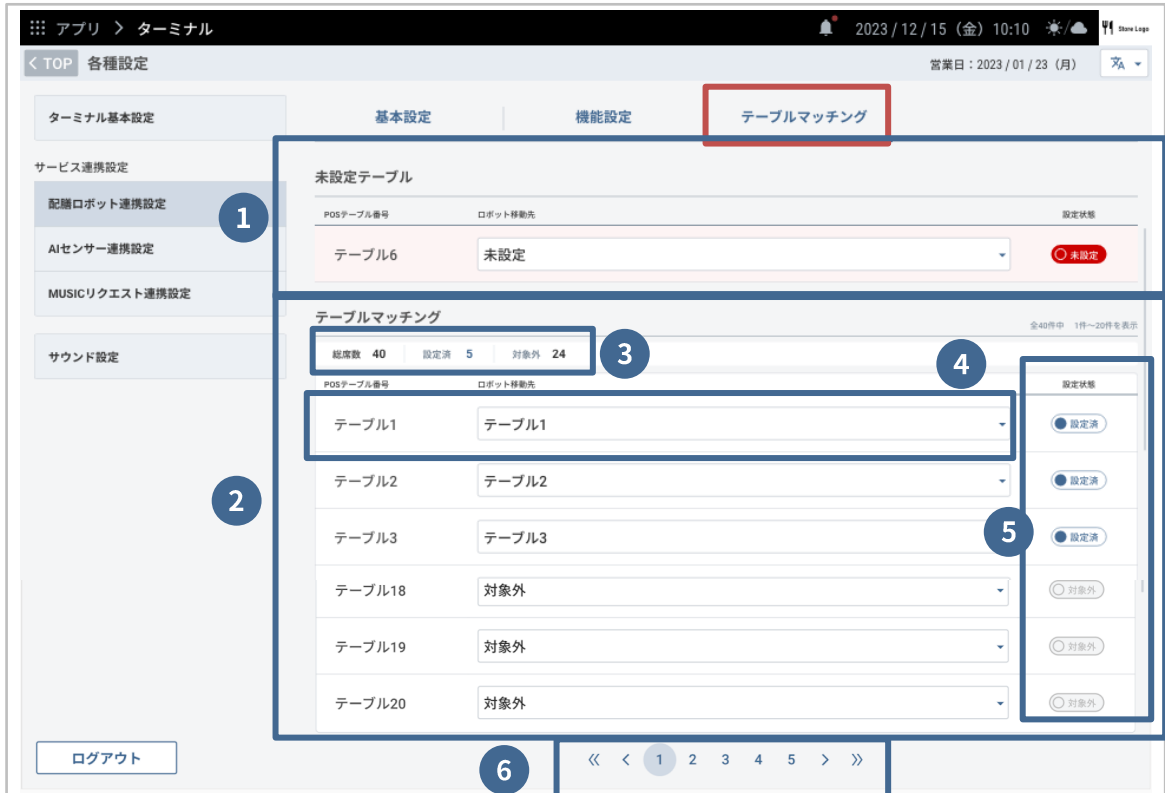
※再起動後にはポジショニングを行う必要があります。
手順は【開店前の準備>各種手順>ロボットを起動する】をご確認ください。

5. テーブルマッチング

1. テーブルマッチングについて

テーブルマッチングでは、レジ上で登録しているテーブルと配膳ロボットの移動先のマッチング設定を行います。

※初回設置時に設定を行った後、お客様にて常時操作は不要になります。
マッチング設定を変更したい場合にのみ、次頁の手順に従って設定を行ってください。



① 未設定テーブル

POSのテーブルとロボットの移動先が紐づけられていないテーブルが表示されます。

② テーブルマッチング

POSのテーブルとロボットの移動先が紐づけ済みのテーブルが表示されます。

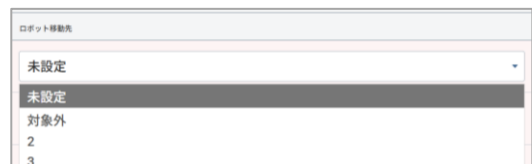
③ テーブル数

各状況のテーブルの数が以下の3種類で表示されます。

- ・総席数：POSにて登録済みの総テーブル数が表示
- ・設定済：POSのテーブルとロボットの移動先の紐づけが完了しているテーブルが表示
- ・対象外：ロボットを向かわせない設定をしているテーブルの総数が表示
※スペースの都合上などにより、ロボットを向かわせたくないテーブルがある場合などに対象外に設定してください。

④ ロボット移動先設定

左側のPOSテーブル番号とロボットに登録済みの移動先番号を紐づけます。ロボットをテーブルに向かわせたくない場合には「対象外」、マッチング設定自体を行わない場合には「未設定」を選択できます。



⑤ 設定状態

④で設定した各テーブルの設定状態が「未設定」「設定」「対象外」の3種類で表示されます。

⑥ ページ移動

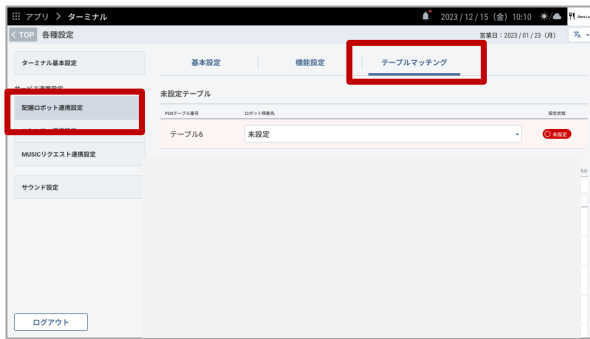
テーブル数が21以上ある場合には、下部の矢印次で次ページの移動できます。

2. 設定手順

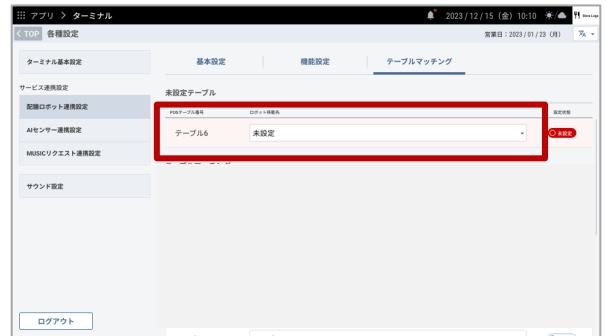
テーブルマッチング設定を行う場合、また、マッチング内容を変更したい場合には以下の手順で行ってください。

※POS側のテーブル設定を事前にマスタ管理画面にて行ってください。

詳細は【マスタ管理画面 店舗設定トレーニングブック>8. テーブル設定について】をご参照ください。



① 配膳ロボット連携設定から「テーブルマッチング」のタブを選択します。



② マスタ管理画面にて登録したPOSのテーブル番号が「未設定テーブル」に表示されます。

※すでにマッチング済みの内容を変更する場合には、「テーブルマッチング」に表示されている内容を変更してください。



③ ロボット移動先のプルダウンを押下します。ロボットに登録済みの移動先番号が表示されるので、POS上のテーブル番号とマッチングさせたい番号を選択します。

また、ロボットを向かわせたくない場合には「対象外」を選択します。



④ ロボット移動先の選択が完了すると「未設定テーブル」の欄から消し込まれ、「テーブルマッチング」に移動します。設定状態が「設定済」になっていれば設定完了です。

※設定済みのPOSテーブルのロボット移動先を「未設定」に変更すると上部の「未設定テーブル」欄に移動します。

注意事項

同一のロボット移動先に複数のPOSテーブルを紐づけることはできません。
(テーブルマッチング画面上ではエラーなどは出ずに紐づけることができますが、運用時に不具合が発生する可能性があります。)

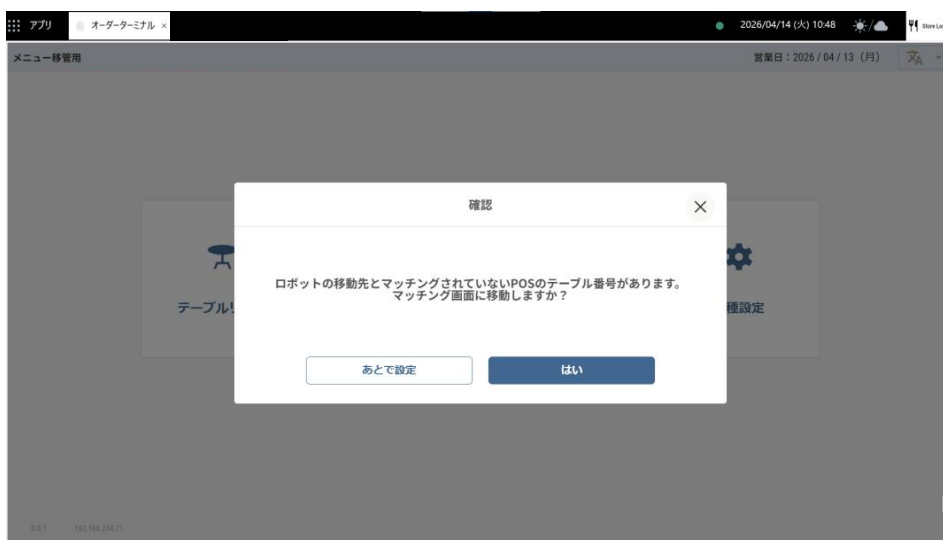
例：POSテーブルT1,T2,T3にロボット移動先Aを紐づけることはできません。

2. 設定手順

未設定時のダイアログについて

未設定状態のテーブルがある場合、TOP画面に以下のダイアログが表示されます。
「はい」を押すとテーブルマッチングの画面に移動します。

※ダイアログを表示させたくない場合には、
該当のPOSテーブル番号を「対象外」で設定してください。



マッピング変更について

ロボット本体に設定している移動先情報を変更したい場合には、
ロボティクス事業部に依頼する必要があります。

下記までお問い合わせください。

0120-788-610 年中無休（10:00～22:00）

6. 機能設定

1. 機能設定について

機能設定では、**バッシングステータス連携、注文用端末からの下げ膳呼び出し、「まもなく到着」アナウンスのON/OFFの設定**を行います。
また、自動下げ膳機能を利用する場合の条件設定を行います。



① バッシングステータス連携

ONにすると、POSレジのバッシングステータスを連携させることができます。

※**利用する場合はUSENレジ管理画面にてテーブルリセット管理をONにしてください。詳細は【6-2バッシングステータス連携】をご確認ください。**

② 配膳後の自動下げ膳機能

ONに設定すると、ハンディ/キッチンディスプレイにて商品を提供済（配膳済）にしてから指定時間経過後に、下げ膳ロボットを該当テーブルに自動で向かわせることができます。

※**別途ハンディ/キッチンディスプレイの契約が必要です。**

③ 下げ膳時のアナウンス

ONにすると、下げ膳ロボット到着時にUSEN Tablet Orderに到着アナウンスを表示することができます。

※**別途USEN Tablet Orderの契約が必要です。**

④ プレビュー

③の下げ膳時のアナウンス画面をプレビューで確認することができます。

※**画像を変更することはできません。**

⑤ 初回オーダーの経過時間（②がONの場合）

一番最初にした注文の商品を全てハンディ/キッチンディスプレイにて提供済（配膳済）にしてから、何分経過後に下げ膳ロボットを向かわせるか設定することができます。

※**1分～60分までの1分単位or無効で選択してください。別途ハンディ/キッチンディスプレイの契約が必要です。**

⑥ 追加オーダーからの経過時間（②がONの場合）

追加オーダーをハンディ/キッチンディスプレイにて提供済（配膳済）にしてから、何分経過後に下げ膳をロボットを向かわせるか設定することができます。

※**1分～60分までの1分単位or無効で選択してください。別途ハンディ/キッチンディスプレイの契約が必要です。**

⑦ 同一テーブルへの重複指示（②がONの場合）

同一テーブルへの下げ膳指示を一定時間内行わないよう設定を行うことができます。時間内にきた指示はキャンセルとなります。

※**1分～60分までの1分単位or無効で選択してください。**

1. 機能設定について



⑧ テーブルオーダーからの下げ膳呼び出し

ONにするとUSEN Tablet Orderの
カスタマー画面から下げ膳ロボットの
呼び出しを行うことができます。

※別途USEN Tablet Orderの契約が必要です。

⑪ プレビュー

⑩の「まもなく到着」アナウンス画面を
プレビューで確認することができます。

※画像を変更することはできません。

⑨ モバイルオーダーからの下げ膳呼び出し

ONにするとUSEN Mobile Orderの
カスタマー画面から下げ膳ロボットの
呼び出しを行うことができます。

※別途USEN Mobile Orderの契約が必要です。

⑩ 「まもなく到着」アナウンス

ONにすると、配膳時にUSEN Tablet Orderに
「まもなく到着します」の
アナウンスを表示させることができます。

※別途 USEN Tablet Orderの契約が必要です。

2. バッシングステータス連携

バッシングステータス連携では、POSレジのテーブルステータス状況を連携させることができます。

バッシングステータスを連携させることで、会計後のテーブルに下げ膳ロボットを自動でバッシングに向かわせることができます。

注意事項

バッシングステータス連携を利用するには、事前にマスタ管理画面にて**テーブルリセットをON**に設定してください。



① マスタ管理画面にログイン後、店舗個別情報を押下し、「編集」を押下します。



② 「店舗情報5」に移動し、テーブル設定にある「テーブルリセット」をONにして完了です。

設定方法



① 配膳ロボット連携設定から「機能設定」のタブを選択します。



② 「バッシングステータス連携」のトグルをONにして完了です。

2. バッシングステータス連携

運用時の操作方法

前頁の設定が完了したら、運用時は以下の手順に従って操作してください。

※ご利用の際は、次頁の注意事項もご確認ください。

ロボット



① ロボット本体のパネルで「食器返却」を開いた状態であることを確認してください。

※ 「配膳」を開いているとロボットは下げ膳に向きません。

POS



② POSレジにて会計を行います。

ターミナル



③ ターミナルのテーブルリストにて、会計したテーブルが「バッシング待」ステータスになり、POS上では「テーブルリセット」ボタンが表示されます。

AIH



④ 下げ膳ロボットが①②のテーブルに自動で向かいます。到着したロボットにお皿類を乗せて、バッシング作業を完了させてください。

※ロボットのモードを「食器返却」にしておく必要があります。詳細は次頁をご確認ください。

ロボット



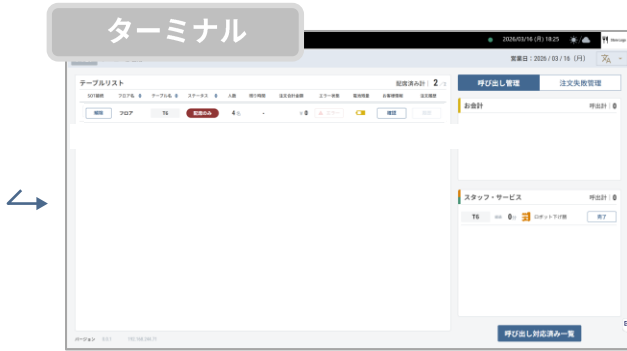
⑤ バッシング作業が完了後、ロボット本体の画面の完了または背面ボタンを押してください。

ロボット



⑥ 完了を押下するとこの表示になり、ロボットは洗い場へ移動します。洗い場に到着したら、ロボットのパネルの「完了」を押すとスタート位置に戻ります。

2. バッシングステータス連携



- ① ロボットの訪問が完了すると、ターミナルのテーブルリストから
- ② のテーブルが消えて完了です。

タスクをキャンセルしたい場合

従業員が先に手動でバッシングを行った際など、ロボットの訪問が不要になった場合には、**POSにて該当テーブルのテーブルリセットを解除すると、ロボットのバッシングのタスクはキャンセルされます。**

※ロボットがすでに移動している場合にはテーブルリセットを解除してもタスクはキャンセルされません。



注意事項

- ・ロボットがオフラインの間に送られたタスクはキャンセル扱いとなり、基本的に**オンライン復帰後に実行されません。**

※リロードのタイミングによりオフライン中に送られたタスクがオンライン復帰後に実行されることもあります。
(20秒おきに12回リトライされ、それを過ぎたタスクはキャンセルとなります)

3. 自動下げ膳機能

自動下げ膳機能では、**初回オーダーおよび追加オーダー提供後の指定時間経過後に各テーブルに下げ膳ロボットを向かわせることができます。**

機能名	詳細
① 配膳後の自動下げ膳機能	ONにすると②～⑤の自動下げ膳機能を利用できます。
② 下げ膳時のアナウンス	下げ膳ロボットがテーブルに到着する際にUSEN Tablet Orderにアナウンスが表示されます。 ※別途USEN Tablet Orderの契約が必要です。
③ 初回オーダー提供後の自動下げ膳	一番最初にした注文の商品を全てハンディ/キッチンディスプレイにて提供済（配膳済）にしてから指定経過後に下げ膳ロボットを自動でテーブルに向かわせることができます。 ※別途ハンディ/キッチンディスプレイの契約が必要です。
④ 追加オーダー提供後の自動下げ膳	追加オーダーをハンディ/キッチンディスプレイにて提供済（配膳済）にしてから指定経過後に下げ膳ロボットを自動でテーブルに向かわせることができます。 ※別途ハンディ/キッチンディスプレイの契約が必要です。
⑤ 同一テーブルへの重複指示	指定した時間内は下げ膳ロボットを同一テーブルに向かわせないよう制御を行うことができます。

※ハンディとキッチンディスプレイを併用している場合は、ステータス連携に不整合が生じる恐れがありますので、「**配膳済み**」に変更するのはどちらか一方に統一してください。
(例：配膳済みの連携はハンディのみで行う)

① 配膳後の自動下げ膳機能

自動下げ膳機能を利用するには、まず、

「配膳後の自動下げ膳」のトグルをONにしたうえで、②～⑤の設定を行ってください。



① 配膳ロボット連携設定から「機能設定」のタブを選択します。

② 「配膳後の自動下げ膳」のトグルをONにして完了です。

3. 自動下げ膳機能

② 下げ膳時のアナウンス

※別途USEN Tablet Orderの契約が必要です。

下げ膳アナウンスでは、下げ膳ロボットがテーブルに近づいた際にUSEN Tablet Orderに下げ膳ロボットの到着を案内するアナウンスを表示することができます。

注意事項

- USEN Tablet Orderを**操作している間**、また、**操作から30秒間**は**到着アナウンスは表示されません**。
- スクリーンセーバーの状態でも到着アナウンスは表示されます。

設定方法



① 配膳ロボット連携設定から「機能設定」のタブを選択します。

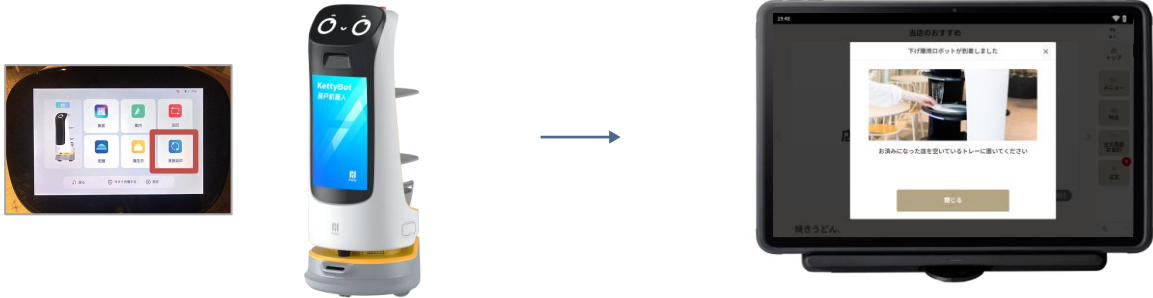


② 「下げ膳時のトレイの上にお皿を置いてください アナウンス」のトグルをONにして完了です。

※「プレビュー」を押すと、セルフオーダー端末に表示される画面をプレビューで確認することができます。
※画像は変更できません。

3. 自動下げ膳機能

運用時の操作方法



① USEN Tablet Order/USEN Mobile Orderから下げ膳呼び出しを受けたロボット、または、ハンディ/キッチンディスプレイにて商品を提供済（配膳済）にした後指定時間が経過した後に、下げ膳ロボットがテーブルに向かいます。

※各機能の詳細は次頁以降をご確認ください。

② 下げ膳ロボットがテーブルに到着するとUSEN Tablet Orderに「下げ膳ロボットが到着しました」のアナウンスが表示されます。

「閉じる」を押下するとアナウンスを閉じることができます。

※手動での下げ膳の場合にはアナウンスは表示されません。

3. 自動下げ膳機能

③ 初回オーダー提供後の下げ膳

④ 追加オーダー提供後の下げ膳

初回オーダー/追加オーダー提供後の下げ膳では、
ハンディまたはキッチンディスプレイにて
初回のオーダーを提供済/追加オーダーを提供済（配膳済）にした後、
設定時間後に下げ膳ロボットを自動でテーブルに向かわせることができます。

※初回オーダー提供後とは、**配席後一番最初にした注文の商品が**、
ハンディまたはキッチンディスプレイにて**すべて配膳済（提供済）**となったタイミングとなります。
・追加オーダー提供後とは、2回目以降の注文で一度に注文された商品が
ハンディまたはキッチンディスプレイにて**すべて配膳済（提供済）**となったタイミングとなります。

注意事項

- ・設定した時間内に該当テーブルで**会計が行われた場合には、ロボットは下げ膳に向きません。**
(下げ膳のタスクはキャンセルされます)
- ・ロボットがオフラインの間に送られたタスクはキャンセル扱いとなり、
基本的に**オンライン復帰後に実行されません。**
※リロードのタイミングによりオフライン中に送られたタスクが
オンライン復帰後に実行されることもあります。
(30秒おきに10回リトライされ、それを過ぎたタスクはキャンセルとなります)
- ・自動下げ膳時のドリンク残量検知機会を最大化するため、
複数台食器回収モードのロボットがいる場合も、
カメラがついたロボットだけが配膳後の自動下げ膳を行います。

設定方法



① 配膳ロボット連携設定から
「機能設定」のタブを選択します。



② 初回 オーダー提供済および追加オーダーのから
何分経過後に下げ膳を行うかについて
1分～60分の1分単位から
プルダウンで選択してください。

※無効を選択すると下げ膳ロボットは
テーブルに向きません。

運用時の操作方法は次頁をご確認ください。

3. 自動下げ膳機能

運用時の操作方法

※ キッチンディスプレイはデシャップモードをご利用ください。

キッチンディスプレイご利用の場合

ロボット



① ロボット本体のパネルで「食器返却」を開いた状態であることを確認してください。

※ 「配膳」を開いているとロボットは下げ膳に向いません。

キッチンディスプレイ



② POS/ハンディ/セルフオーダー等にて受注した注文内容が表示されます。

キッチンディスプレイ

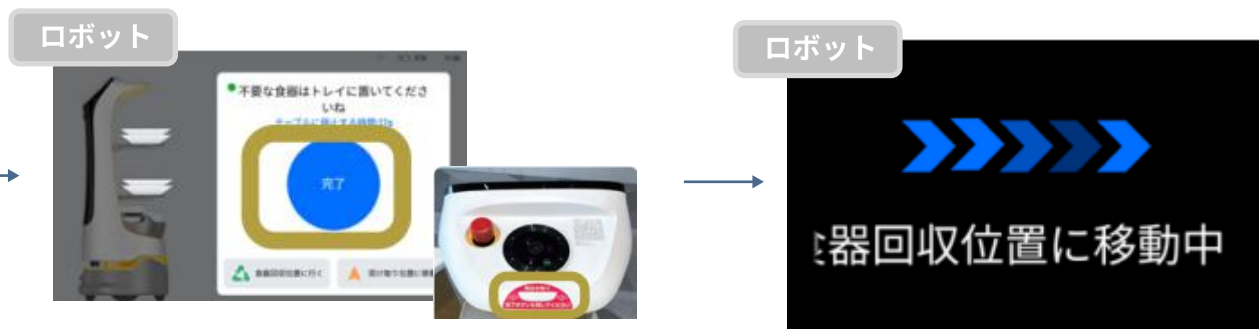


③ 初回オーダーの場合には該当テーブルの新規注文を**全て選択**、追加オーダーの場合には2回目以降の注文で一度に注文された商品を**全て選択**して**提供済**を押下します。



④ 設定時間経過後に、ロボットが該当テーブルに下げ膳に向います。

3. 自動下げ膳機能



⑤ ロボットがテーブルに着いたら、お客様にお皿をトレイの上に載せて頂き、画面の完了または背面ボタンを押して頂きます。

⑥ 完了を押下するとこの表示になり、ロボットは洗い場へ移動します。洗い場に到着したら、ロボットのパネルの「完了」を押すとスタート位置に戻ります。

※ketty bot proをご利用の場合には、完了ボタンのON/OFF設定が可能となり、OFFの場合には食器を下げると自動でロボットがスタート位置に戻ります。

Ketty bot pro 操作方法の詳細は【KettyBot・Pro簡単操作マニュアル(PoC用)】をご確認ください。

キッチンディスプレイご利用時の注意事項

- ・「提供済」のステータスはデシャップモードでのみ使用できますので、
ご利用時はデシャップモードにてご使用ください。
- ・同じ商品を再度「提供済」にした場合にはロボットは下げ膳に向いません。
- ・キッチンディスプレイの操作方法の詳細は【USEN キッチンディスプレイ_ユーザーマニュアル】をご参照ください。

3. 自動下げ膳機能

運用時の操作方法

ハンディご利用の場合

ロボット



① ロボット本体のパネルで「食器返却」を開いた状態であることを確認してください。

※ 「配膳」を開いているとロボットは下げ膳に向きません。

ハンディ



② ハンディの注文済み確認を開きます。

ハンディ



③ 初回オーダーの場合には該当テーブルの新規注文を全て、追加オーダーの場合には2回目以降の注文で一度に注文された商品を全て「配膳前」を押下します。

ハンディ



④ 「配膳前」を押下すると、「配膳済」に変更されます。



⑤ 配膳済に変更してから設定時間経過後にロボットが該当テーブルに下げ膳に向います。

3. 自動下げ膳機能

運用時の操作方法

ロボット



⑥ ロボットがテーブルに着いたら、お客様にお皿をトレイの上に乗せて頂き、画面の完了または背面ボタンを押して頂きます。

ロボット



⑦ 完了を押下するとこの表示になり、ロボットは洗い場へ移動します。
洗い場に到着したら、ロボットのパネルの「完了」を押すとスタート位置に戻ります。

※ketty bot proをご利用の場合には、完了ボタンのON/OFF設定が可能となり、OFFの場合には食器を下げると自動でロボットがスタート位置に戻ります。

Ketty bot pro 操作方法の詳細は【KettyBot・Pro簡単操作マニュアル(PoC用)】をご確認ください。

3. 自動下げ膳機能

⑤ 同一テーブルへの重複指示

同一テーブルへの重複指示では、**初回オーダー/追加オーダー提供後の下げ膳指示を同一テーブルに何分間連続して行わないか**を設定することができます。

※設定時間内の重複指示は**キャンセル扱い**となります。

※同一テーブルに対する重複指示はキッチンディスプレイまたはハンディにて該当の商品を「**提供済**」「**配膳済**」にした**時間から計算**されます。

設定方法



① 配膳ロボット連携設定から「機能設定」のタブを選択します。

② 同一テーブルへの下げ膳指示を何分間行わないかについて、1分～60分の1分単位からプルダウンで選択してください。

※無効を選択すると重複指示無視は機能いたしません。

4. セルフオーダーからの呼び出し

USEN Tablet Order、USEN Mobile Orderのカスタマー画面からお客様のお好きなタイミングで**下げ膳ロボット**を呼び出すことができます。

以下の手順に従って操作してください。

設定方法

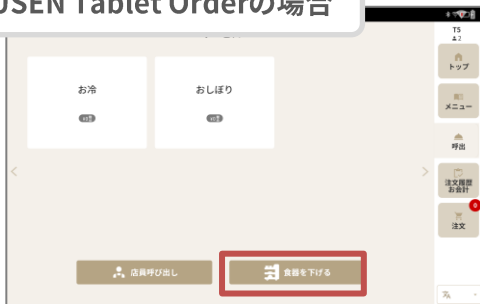


① 配膳ロボット連携設定から「機能設定」のタブを選択します。

② 「テーブルオーダーからの下げ膳呼び出し」「モバイルオーダーからの下げ膳呼び出し」のトグルをそれぞれONにしてください。

運用時の操作方法

USEN Tablet Orderの場合



USEN Tablet Orderの場合



USEN Mobile Orderの場合



USEN Mobile Orderの場合

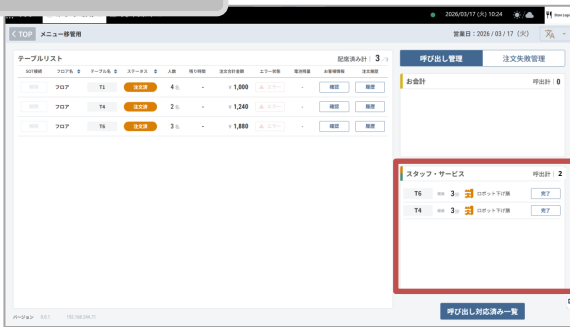


① USEN Tablet Order/USEN Mobile Orderの「呼出」を開き、「食器を下げる」を押し下します。

② 「店員を呼びますか？」のモーダルが表示されるので「はい」を押します。

4. セルフオーダーからの呼び出し

ターミナル



③ ターミナルのテーブルリストの「スタッフ・サービス」欄に下げ膳呼び出しが表示されます。



④ ロボット本体のパネルで「食器返却」が開かれているロボットが該当テーブルに下げ膳に向います。

※ 「配膳」を開いているとロボットは下げ膳に向いません。

ターミナル



⑤ ロボットが下げ膳に向うため動き出すと「スタッフ・サービス」欄に下げ膳呼び出しが「移動中」変わります。

ロボット



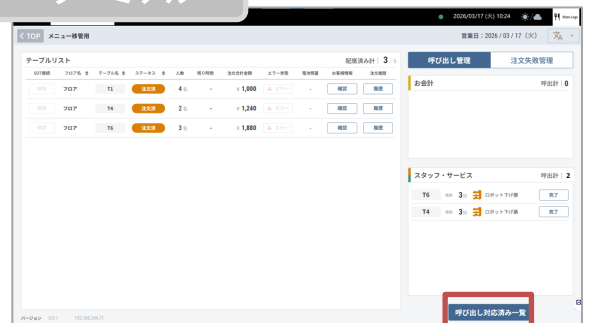
⑥ ロボットがテーブルに着いたら、お客様にお皿をトレイの上に載せて頂き、画面の完了または背面ボタンを押して頂きます。

ロボット



⑦ 完了を押下するとこの表示になり、ロボットは洗い場へ移動します。洗い場に到着したら、ロボットのパネルの「完了」を押すとスタート位置に戻ります。

ターミナル



⑧ ロボットが下げ膳タスクを完了すると「スタッフ・サービス」欄の下げ膳呼び出しが消し込まれます。

完了にした呼び出しを確認したい場合には、「対応済み呼び出し一覧」を押下します。

4. セルフオーダーからの呼び出し



⑨ 完了となった呼び出しが表示されます。

手動で呼び出しを完了にしたい場合

ロボットが他タスクを実行中で従業員が手動で下げ膳を行った際など、

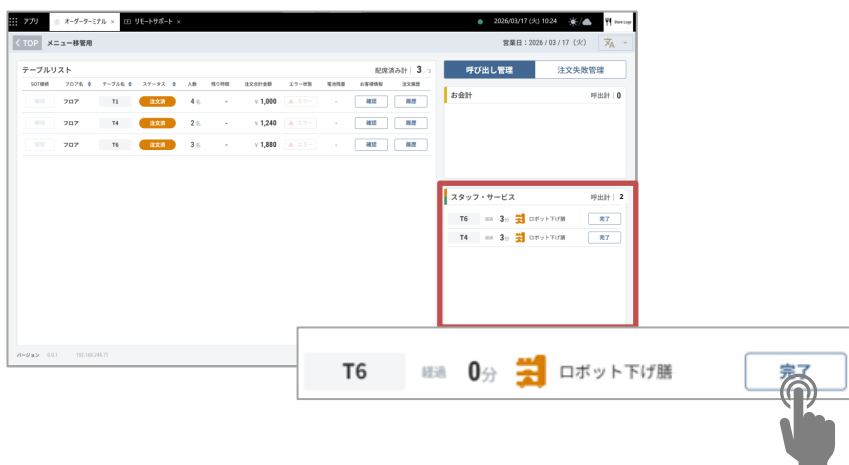
下げ膳タスクをキャンセルしたい場合には、

「スタッフ・サービス」欄の下げ膳呼び出しの「完了」を押下してください。

手動で「完了」を押下するとロボットの**下げ膳タスクはキャンセル**されます。

(ロボットはTMLからのタスク指示を即時受信します。)

スタッフがTML上で完了ボタンを押下したとしても、空き状態のロボットがボタン押下前にタスク指示を受信していた場合は下げ膳に向う可能性があります。)



5. まもなく到着アナウンス

まもなく到着アナウンスでは、ロボットがテーブルに近づくと「まもなく到着します」のモーダル画面をUSEN Tablet Orderに表示させることができます。

※配膳の場合はテーブルまで**残0.8m程度**で表示されます。

※ロボットの出発位置とテーブルが**近すぎるとアナウンスが表示されない**ことがあります。

以下の手順に従って操作してください。

設定方法



① 配膳ロボット連携設定から「機能設定」のタブを選択します。



② テーブル端末への「まもなく到着アナウンス」のトグルをONにしてください。

運用時の操作方法



① 配膳ロボットを該当テーブルに向け出発させます。

※配膳時にロボット本体のパネルを「配膳」に設定してください。

※配膳時の動作については次頁をご参照ください。



② 配膳ロボットがテーブルに到着するとUSEN Tablet Orderに「まもなくロボットが到着します」のアナウンスが表示されます。

「閉じる」を押下するとアナウンスを閉じることができます。

5. まもなく到着アナウンス

注意事項

- ・ USEN Tablet Orderを**操作している間**、また、**操作から30秒間は到着アナウンスは表示されません。**
- ・ スクリーンセーバーの状態でも到着アナウンスは表示されます。

手動での配膳方法

ロボットの配膳は店員が商品をロボットに乗せ、ロボットのパネルを手動で操作して行います。

手順は以下をご確認ください。

1

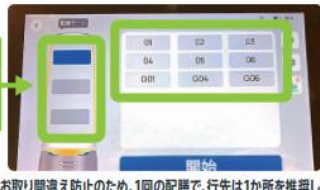
メニュー画面で
「配膳」をタップします



2

料理を載せて、行先のテーブル
番号をタップします

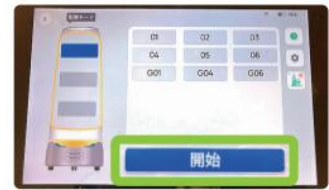
青くなっ
ていないトレイ
にも載せら
れます。



※お取り間違え防止のため、1回の配膳で、行先は1か所を推奨します

3

「開始」をタップすると、
ロボットは配膳を実行します



4

ロボットがテーブルに着いたらお客様に
お料理をとっていただき、画面の完了ま
たは背面ボタンや上部を手でスライド
のいずれかで自動で戻ります



背面ボタン



前面

完了ボタン(モニター部分)



背面

配膳が完了す
ると、ロボット
は次の配膳先
またはホーム
位置に戻ります

KettyBotProのみ

トレイセンサー設定がONになっている場合、
お客様をお料理をお取りになりましたら、
ロボットはそのまま自動で戻ります

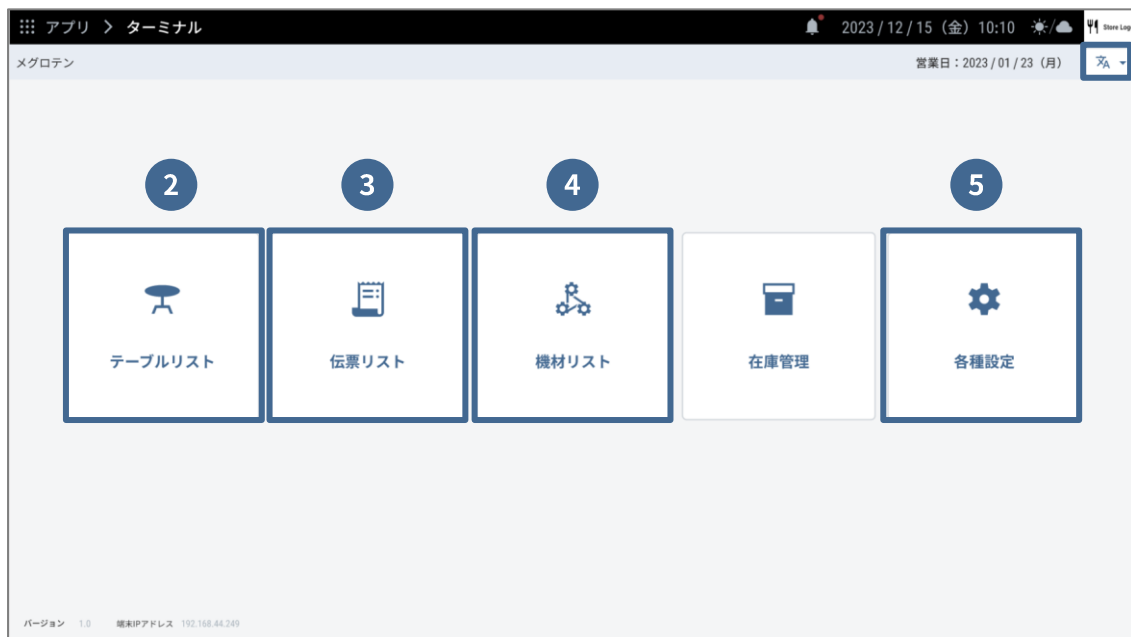


※照明や日光の照射し、また部の狭い込
み等により、正常に検知しない場合があ
ります。自動で戻らない場合は、上記の
方法をお試しください。

※上部センサー箇所から、2-10cm程した位置で2秒に3回振り手をスライドしてく
ださい。手のスライド状況や周囲の環境によってはセンサーが正常に検知しない場
合があります。その場合は、左に記載している方法でお試しください。

7. ターミナル画面

1. ターミナルTOP画面について



① 言語選択

日本語・英語・韓国語・中国語（簡体）・中国語（繁体）で表示言語を切り替えることができます。

② テーブルリスト

テーブル一覧のリストが表示されるほか、呼出の管理などを行えます。
詳細は、【7-2. テーブルリスト】をご確認ください。

③ 伝票リスト

伝票明細を確認することができます。

④ 機材リスト

利用している機材の情報を確認することができます。

⑤ 各種設定

配膳ロボットやAIセンサーの連携設定やサウンドの設定が行えます。
詳細は、【7-3. 各種設定】をご確認ください。

ターミナルTOP画面のアラートについて



ターミナルTOP画面の上部には、①**テーブルリスト**（未対応の呼出がある場合）②**伝票リスト** ③**機材リスト**（エラーが発生している機材がある場合）の3種類の**アラートが表示**されることがあります。
所定の対応を行うと、アラートが解除され表示されなくなります。

2. テーブルリスト

ロボット連携オプションのご利用で、主に使用する項目は以下の通りです。

The screenshot displays a terminal interface for managing tables and calls. The main content is divided into several sections:

- 1. Language Selection:** A dropdown menu in the top right corner is set to 'JA' (Japanese).
- 2. Call Management:** Two tabs are visible: '呼び出し管理' (Call Management) and '注文失敗管理' (Order Failure Management).
- 3. Table List:** A table with columns for SOT種別, フロア名, テーブル名, ステータス, 人数, 残り時間, 注文合計金額, エラー状態, 電池残量, お客様情報, and 注文履歴. The table contains three rows for tables T1, T4, and T6.
- 4. Staff Service:** A section titled 'スタッフ・サービス' showing a list of calls with details like table number, duration, and service type (e.g., 'ロボット下げ膳').
- 5. Call Completion Summary:** A button labeled '呼び出し対応済み一覧' (Call Completion Summary) is located at the bottom right.

①言語選択

日本語・英語・韓国語・中国語（簡体）・中国語（繁体）で表示言語を切り替えることができます。

②呼出管理

お会計やスタッフ呼び出しがあったテーブル情報が表示されます。

③テーブルリスト

テーブルの一覧が表示されます。

④スタッフ・サービス

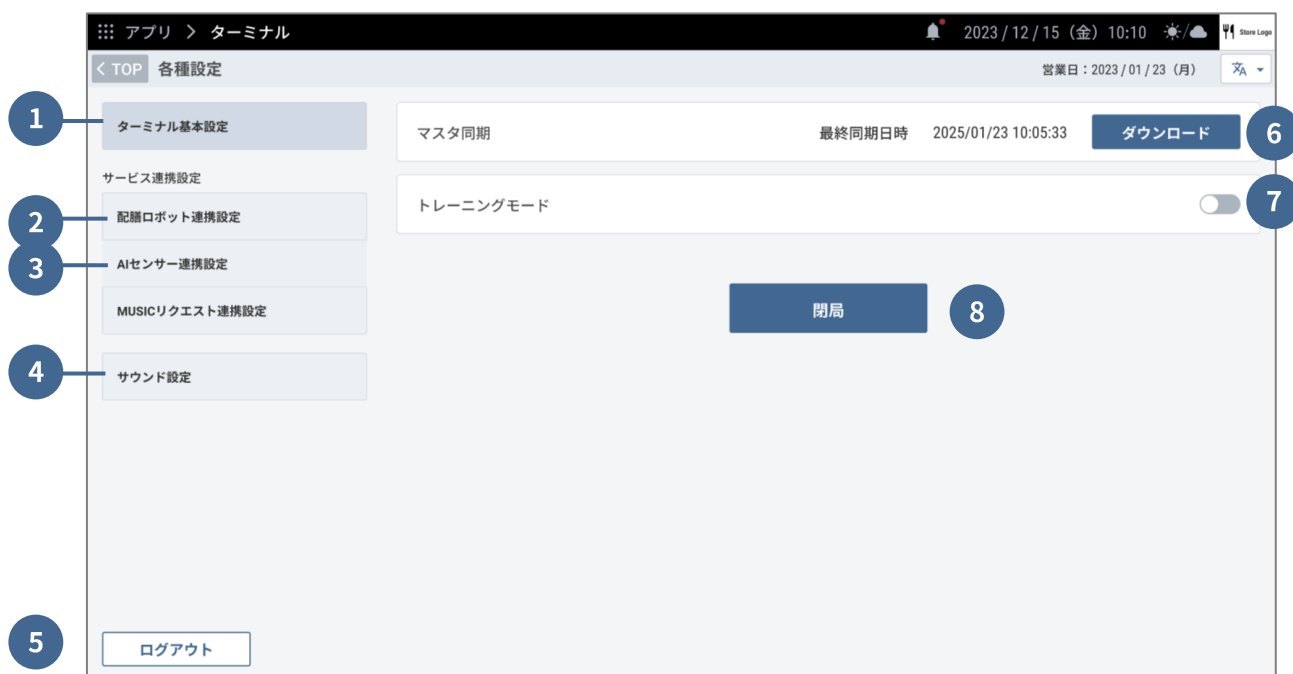
各テーブルからの呼び出しやドリンクの残量わずかを検知したテーブル情報、ロボットの下げ膳状況が表示されます。

⑤呼出対応済み一覧

呼び出しの対応が終わり、完了を押下した呼び出しの一覧が表示されます。

3. 各種設定

① 各種設定概要



①ターミナル基本情報

ターミナルの基本設定を行います。

②配膳ロボット連携設定

配膳ロボット連携を使用する際の設定を行います。
※配膳ロボット連携設定の詳細については、
【4.基本設定】～【6.機能設定】をご参照ください。

③AIセンサー連携設定

ドリンク残量検知オプションを利用している場合に
連携設定を行います。
※詳細は【USENレジ×ドリンク残量検知オプション
ユーザーマニュアル】をご参照ください。

④サウンド設定

ターミナル操作時の各種通知のサウンド設定を
行います。
※詳細は【4-3.②サウンド設定】をご参照ください。

⑤ログアウト

ターミナルからログアウトします。

⑥マスタ同期

USENレジ管理画面/オーダー管理画面で設定変更を
行った場合は、**USENレジでマスタ同期を行い、
このボタンは押下しないでください。
ターミナルでマスタ同期を行う必要はありません。**

⑦トレーニングモード

USENレジをトレーニングモードに切り替えた場合、
トグルが自動でONに切り替わります。
**ターミナルからトレーニングモードのON / OFFを
切り替えることはできません。**

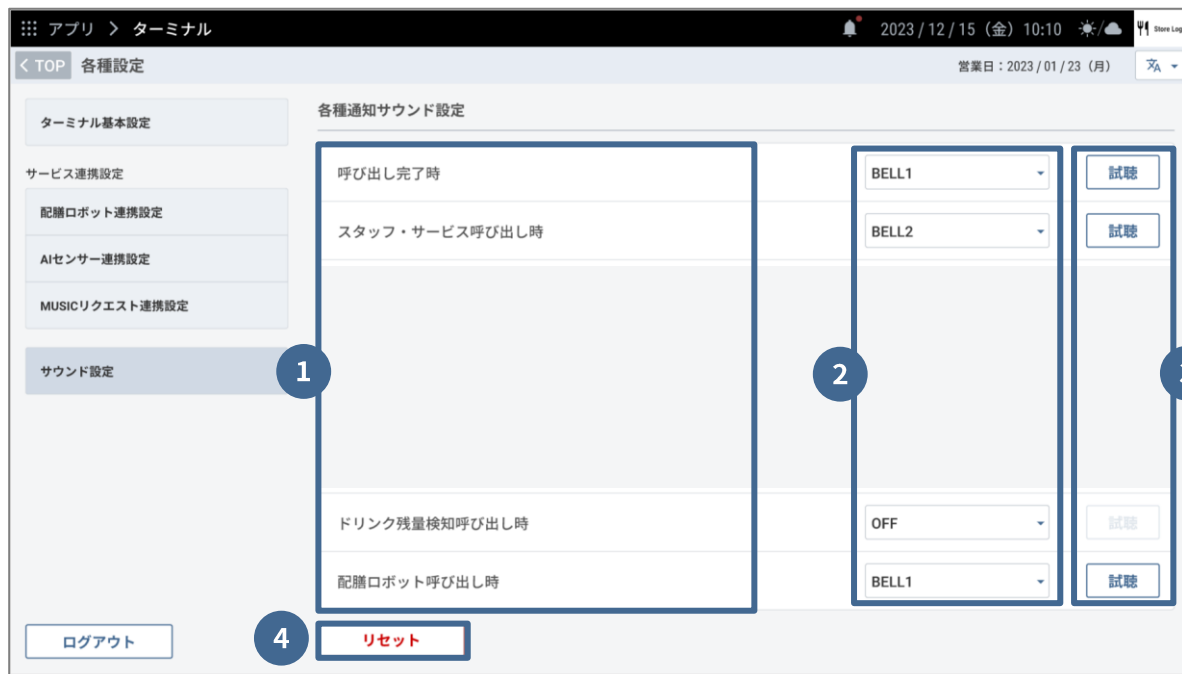
⑧閉局

ターミナルを閉局します。

3. 各種設定

② サウンド設定

サウンド設定では、ターミナル操作時のサウンドの設定が行えます。
ターミナルTOP画面>各種設定>サウンド設定より設定を行ってください。



① サウンド設定タイミング

ターミナル操作時の下記6種類のタイミングでサウンドの設定が可能です。

- (1) 呼び出し完了時
- (2) スタッフ・サービス呼び出し時
- (3) ドリンク残量検知呼び出し時
- (4) 配膳ロボット呼び出し時
※配膳ロボットを契約している場合に設定が行えます

③ 視聴

②で選択したサウンドの視聴が行えます。

④ リセット

設定した情報をリセットすることができます。

② サウンド種別

以下6種類のサウンドから通知音を設定することができます。

- (1) BELL1
- (2) BELL2
- (3) BELL3
- (4) BELL4
- (5) BELL5
- (6) 小鳥の鳴き声1
- (7) 小鳥の鳴き声2
- (8) OFF ※OFFを設定した場合、サウンドは流れません。

8. 閉店時の処理

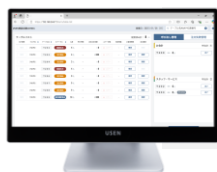
1. 閉店時の処理の流れ

配膳ロボットオプションの閉店時の処理流れは以下の通りです。

各操作手順は、以降のページをご確認ください。



1 USENレジを閉局します



2 USENターミナルを閉局します



※順不同でも問題ございません

3 USEN Tablet Order/キッチンディスプレイ/ハンディの電源を切ります



4 ロボットを充電orシャットダウンします

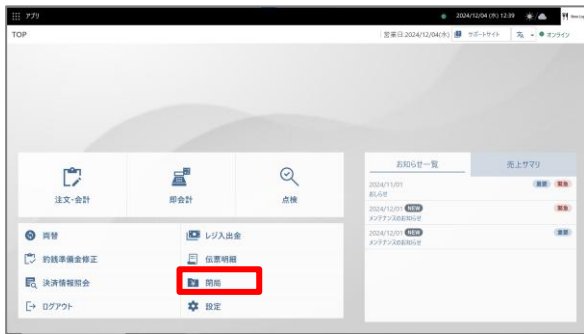
※ドリンク残量検知オプションをご契約の場合のみ



5 ロボットからの給電が止まると電源が落ちる

2. 各種手順

① USENレジを閉局する

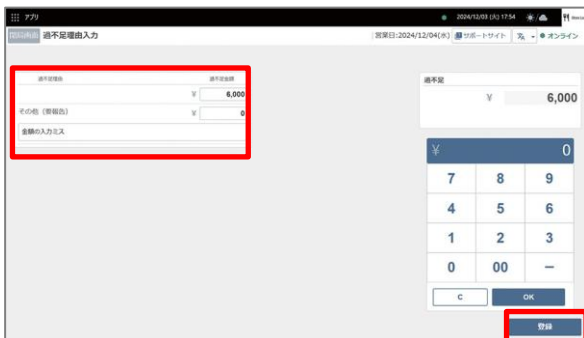


① TOP画面から「閉局」を押下します。



② 閉局画面から現金在高を入力します。

<過不足金がある場合>



③ 閉局時に過不足金が発生している場合、過不足理由入力ボタンを押下します。過不足金額と過不足理由を入力し、「登録」を押下します。

<レポート印刷をしたい場合>



③ 閉局画面にて「レポート印刷」を押下し、出力するレポートの項目を選択すると印刷が可能です。

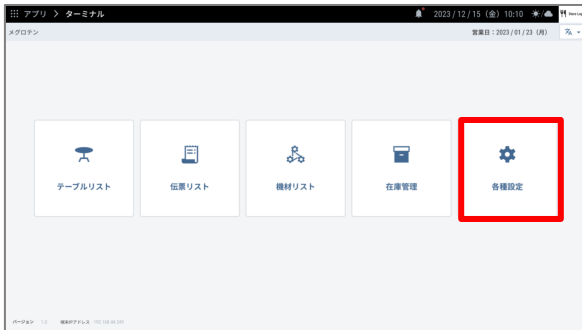
※レポート印刷画面は閉局画面だけでなく、点検画面と伝票明細照会画面からも表示できます。



④ 「確定」を押下して閉局完了です。

2. 各種手順

② USENターミナルを閉局する



① TOP画面から「各種設定」を押下します。



② ターミナル基本設定より、「閉局」を押下します。



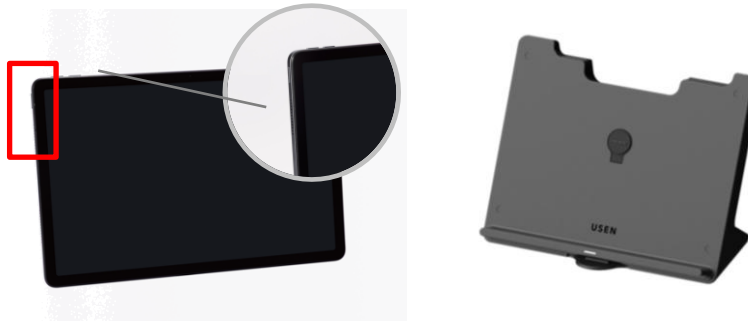
③ 確認メッセージが表示されるので、「OK」を押下すると、閉局処理が実行されます。

2. 各種手順

※USEN Tablet Order/キッチンディスプレイをご利用の場合のみ

③-1 USEN Tablet Order/キッチンディスプレイの電源を切る

注文用端末の電源を切ります。
USEN Tablet Orderは必要に応じて専用の充電ドックで充電してください。



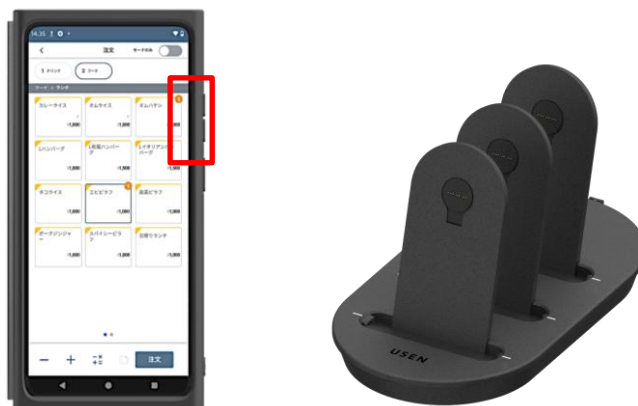
USEN Tablet Order/キッチンディスプレイ起動後の操作方法については、以下のマニュアルをご確認ください。

- USEN Tablet Orderトレーニングブック (USENレジ連携)
- USEN キッチンディスプレイユーザーマニュアル

※ハンディをご利用の場合のみ

③-2 ハンディの電源を切る

端末の電源を切ります。
必要に応じて専用の充電ドックで充電してください。



ハンディの操作方法については、以下のマニュアルをご確認ください。

- USENレジトレーニングブック (POS/サブPOS/HANDY)
>05 ハンディで注文する

2. 各種手順

④ ロボットを充電orシャットダウンする

ロボットの作業を終了させるには、以下の手順に沿ってロボットを充電するか、シャットダウンしてください。

バッテリー充電する場合



① 充電させたい位置に本体を戻します。

② ロボット本体正面左側の電源穴を開け、電源コードを本体に差し込みます。

※電源コードは銀の金具の部分に左にして差し込んでください。

シャットダウンする場合



① ロボット上部の電源ボタンを長押しします。

② パネルの「シャットダウン」を押し、しばらくすると電源が落ちます。

※ドリンク残量検知オプションをご契約の場合のみ

⑤ ロボットからの給電が止まると電源が落ちる

ロボットを充電する場合は、AIセンサーへの給電が持続されるため**起動中を維持**しますが、**シャットダウン**すると給電が止まり、**次回起動時に給電が開始**されます。

基本的には常時給電状態が好ましいため、閉局時は**充電を行うことを推奨**いたします。

9. トラブルシューティング

1. ロボットが動かない場合

ロボットがタスクを実行しない場合には以下の項目をご確認ください。

ロボット本体の確認

- ①ロボットの電源を確認する
- ②ロボットの充電状況を確認する
- ③ロボットの接続状態を確認する
- ④ロボットのモードを確認する
- ⑤ロボットが2台以上ある場合の動きを確認する

ターミナル画面の確認

- ⑥ロボットの連携状態を確認する
- ⑦ロボットのマッチングを確認する
- ⑧機能設定を確認する
- ⑨対象商品の配膳状況を確認する
- ⑩該当テーブルの会計状況を確認する

①ロボットの電源を確認する

ロボット本体の電源がついているか確認してください。

ロボット本体の電源が付いているか
確認してください。
電源がついていない場合、
右図の「電源ボタン」を長押ししてください。



注意事項

本体をシャットダウンしていた場合、起動ポイントにロボットを動かしてスキャンする必要があります。
手順は【2.開店前の準備>2.各種手順>①ロボットを起動する】をご確認ください。

1. ロボットが動かない場合

② ロボットの充電状況を確認する

ロボットが充電中の場合、ロボットは動きません。

電源コードを抜いて充電を完了してください。

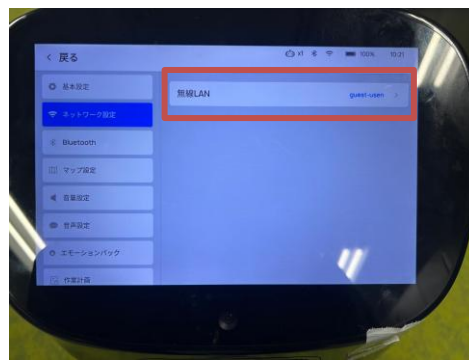


③ ロボットの接続状態を確認する

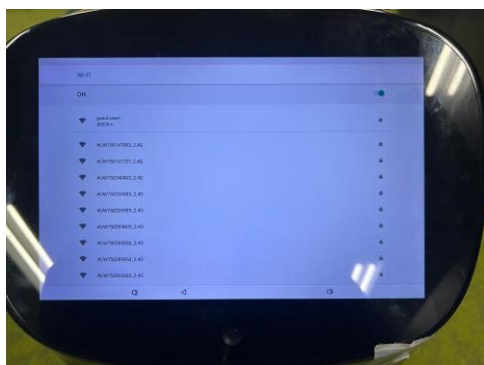
ロボット本体がWi-Fiに繋がっているかを確認してください。



① ロボット本体のパネルにて「設定」を押下します。



② 無線LANが繋がっているか確認してください。繋がっていない場合には無線LANを押下してください。



③ 該当のWi-FiトグルをONにして完了です。

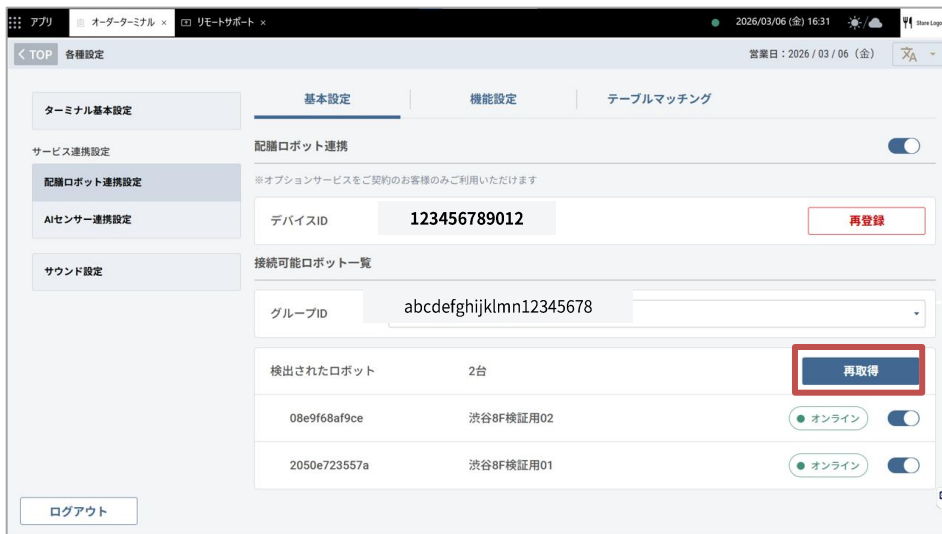
1. ロボットが動かない場合

注意事項

各ロボットの接続状態は**ターミナルの配膳ロボット連携>基本設定**からも確認できます。

「**再取得**」を押下すると最新の接続状態が表示されます。

詳細は【4.基本設定>2.設定手順】をご確認ください。



④ ロボットのモードを確認する

ロボット本体のモードを確認してください。

各機能において使用するモードは以下の表をご確認ください。



配膳モード

- ・まもなく到着アナウンス（配膳時）

食器回収モード

- ・まもなく到着アナウンス（下げ膳時）
 - ・配膳後の自動下げ膳機能
 - ・注文用端末からの下げ膳呼び出し
 - ・ドリンク残量検知

1. ロボットが動かない場合

⑤ ロボットが2台以上ある場合の動きを確認する

ロボットが2台以上あり、AIセンサーカメラが付いているロボットとAIセンサーカメラが付いていないロボットを併用している場合、配膳後の自動下げ膳にはAIセンサーカメラが付いているロボットが向かいます。



1. ロボットが動かない場合

⑥ ロボットの連携状態を確認する

ターミナルの配膳ロボット連携>基本設定にて、以下をご確認ください。

- ① 配膳ロボット連携のトグルがONになっているか
- ② 各ロボットの連携のトグルがONになっているか



注意事項

連携設定を切り替える場合等の詳細は【4.基本設定>2.設定手順】をご確認ください。

1. ロボットが動かない場合

⑦ロボットのマッチングを確認する

ターミナルの配膳ロボット連携>テーブルマッチングにて
POSのテーブル番号とロボットの移動先が正しくマッチング
されているか確認してください。

同一のロボット移動先に複数のPOSテーブルを紐づけることはできません。
(テーブルマッチング画面上ではエラーなど出ずに紐づけることができますが、
運用時に不具合が発生する可能性があります。)

例：POSテーブルT1,T2,T3にロボット移動先Aを紐づけることはできません。

アプリ > ターミナル 2023/12/15 (金) 10:10 Show Logs

< TOP 各種設定 営業日：2023/01/23 (月)

ターミナル基本設定

サービス連携設定

配膳ロボット連携設定

AIセンサー連携設定

MUSICリクエスト連携設定

サウンド設定

ログアウト

基本設定 機能設定 **テーブルマッチング**

未設定テーブル

POSテーブル番号	ロボット移動先	設定状態
テーブル6	未設定	未設定

テーブルマッチング

総席数 40 設定済 5 対象外 24

POSテーブル番号	ロボット移動先	設定状態
テーブル1	テーブル1	設定済
テーブル2	テーブル2	設定済
テーブル3	テーブル3	設定済
テーブル4	テーブル4	設定済

注意事項

テーブルマッチングを変更する場合には【6. テーブルマッチング>2. 設定手順】をご参照ください。

1. ロボットが動かない場合

⑧機能設定を確認する

ターミナルの配膳ロボット連携設定>機能設定で各機能がONになっているかを確認してください。



- ① 設定がOFFの場合は、POSのテーブルバッシングステータスとの連携が行われず、会計後のテーブルに下げ膳ロボットは向かいません。
- ② 設定がOFFの場合は、配膳後の自動下げ膳が行われません。
- ③ 無効を選択している場合、新規注文提供後から指定時間経過後の下げ膳が行われません。
- ④ 無効を選択している場合、新規注文以降に追加で注文された商品の提供後から指定時間経過後の下げ膳が行われません。
- ⑤ 同一テーブルへの重複指示無視を設定している場合、設定時間内は自動下げ膳が行われません。
- ⑥ 設定がOFFの場合はUSEN Tablet Order/USEN Mobile Orderからの下げ膳呼び出しを行うことはできません。

※USEN Tablet Order/USEN Mobile Orderに下げ膳呼び出しボタンが表示されません。

注意事項

各設定の詳細は、【6.機能設定】をご参照ください。

1. ロボットが動かない場合

⑨対象商品の配膳状況を確認する

配膳後の自動下げ膳機能について、一度に複数の商品が注文されていた場合、
すべての対象商品を配膳済みにする必要があります。

- ・初回オーダーの場合：配席後一番最初に注文した全ての商品
- ・追加オーダーの場合：2回目以降の注文で一度に注文された全ての商品

ハンディ/キッチンディスプレイから配膳状況を確認してください。



ハンディ



キッチンディスプレイ

上記注文内の対象商品が「レモンサワー」「コークハイ」の場合、
両方が配膳済みステータスになったタイミングで設定時間のカウントが始まります。

注意事項

「すべての対象商品」は一回の注文単位での「すべて」であり、テーブル単位ではありません。

1. ロボットが動かない場合

⑩該当テーブルの会計状況を確認する

該当テーブルにて会計処理が行われた場合には、
ロボットへのタスクは**全てキャンセル**となります。

STEP.1

ロボットへの タスク発生



下げ膳呼び出し、
配膳後の自動下げ膳など、
ロボットへタスクが
送られます。



STEP.2

該当テーブルを 会計



ロボットがSTEP1のタスクを
実行する前にPOSにて
該当テーブルを会計します。

例：ロボットが他タスクで
出払っていたので、従業員が
STEP1のタスクを手動で
完了させた後、会計を行った。



STEP.3

ロボットの タスク キャンセル



STEP1のロボットのタスクは
キャンセルとなります。
(ロボットは動きません)

注意事項

バッシングステータス連携の場合は、
会計後のテーブルに下げ膳ロボットが向かう機能となるため、上記の例外となります。

2. 到着アナウンスが表示されない

配膳/下げ膳ロボットがテーブルに近づいても**USEN Tablet Order**に到着アナウンスが表示されない場合には以下の項目をご確認ください。

- ①USEN Tablet Orderの操作状況を確認する
- ②ロボットとテーブルの距離を確認する
- ③機能設定を確認する

①USEN Tablet Orderの操作状況を確認する

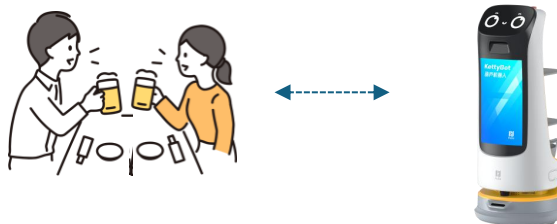
USEN Tablet Orderを操作している間、また、操作から30秒間は到着アナウンスは表示されません。USEN Tablet Orderの使用状況をご確認ください。



②ロボットとテーブルの距離を確認する

配膳時の到着アナウンスはテーブルまで残**0.8m程度**で表示され、下げ膳時のアナウンスはロボットが**テーブルに到着**したタイミングで表示されます。

ロボットの出発位置とテーブルが**近すぎるとアナウンスが表示されない**ことがあります。



2. 到着アナウンスが表示されない

③機能設定を確認する

ターミナルの配膳ロボット連携設定>機能設定で
各機能がONになっているかを確認してください。



- ① 設定がOFFの場合は、下げ膳時の到着アナウンスがUSEN Tablet Orderに表示されません。
- ② 設定がOFFの場合は、配膳時の到着アナウンスがUSEN Tablet Orderに表示されません。

注意事項

各設定の詳細は、【6.機能設定】をご参照ください。

3. エラー内容

ターミナル上に**エラーが発生**している場合には以下の内容が表示されます。
各所定の対応を行ってください。

①テーブルリスト（未対応の呼出がある場合）

テーブルリストにて未対応の呼出がある場合、
ターミナルのTOP画面にアラートが表示されます。
呼出を完了にするとアラートが解除され、表示されなくなります。



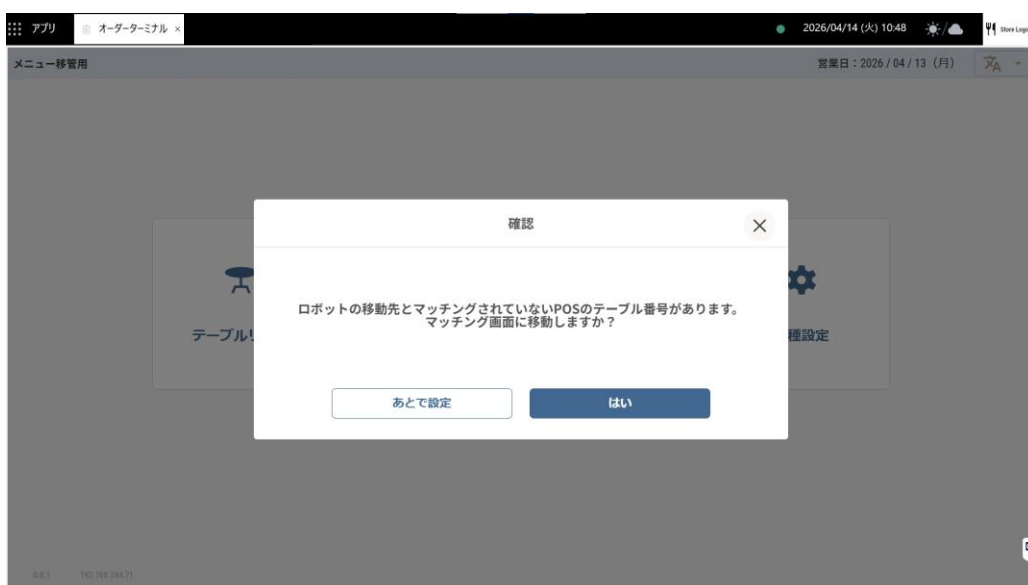
3. エラー内容

② ロボット移動先未設定エラー

テーブルマッチングにて、
ロボット移動先を設定していないPOSテーブルがある場合に表示されます。

ロボット移動先を設定するか、「対象外」を選択してください。

※テーブルマッチングを変更する場合には【6. テーブルマッチング>2. 設定手順】をご参照ください。



10. お問い合わせ

USENレジ×配膳ロボットに関するお問い合わせ



0120-210-440 年中無休（24時間受付）

USENレジシリーズのサービスや、配膳ロボット連携におけるターミナルの連携部分に関するお問い合わせは上記の番号をお願いいたします。

USENサービスお客様サポートサイト

各サービスのよくあるご質問を掲載しております。



URL

USENサービスお客様サポートサイト

<https://support.usen.com/>



QRコード

USENサービスお客様サポートサイト



配膳ロボットに関する機能のお問い合わせ



0120-788-610 年中無休（10:00～22:00）

ロボット本体の仕様に関するお問い合わせや、ロボットが充電されない等のトラブルのお問い合わせは上記の番号をお願いいたします。

配膳ロボット・AIセンサーカメラオプショントレーニング納品書

NO	項目	チェック
1	開局方法	
2	下げ膳呼び出し	
3	おかわり促進機能	
4	ターミナル操作について	
5	エラーについて	
6	閉局方法	

NO	項目	チェック
7	配膳ロボット連携設定	
8	AIセンサー連携設定	
9	サポートに関するご案内	

安全にご利用いただくために

- ✓ 端末の起動には5~10分程度時間を要しますので余裕をもって作業をお願いします。
- ✓ 開局時は配膳ロボット→AIセンサーカメラ→ターミナル→POS→ハンディ・USEN Tablet Order・USENキッチンディスプレイの順番で立ち上げてください。
- ✓ 営業終了後はすべての端末の電源をOFFにしてください。

メモ

トレーニング不要

トレーニング納品書

当社は、株式会社USENが下記の通り「配膳ロボット・AIセンサーカメラオプション」のトレーニングを完了したことを本書面をもって証明します。

記

- 「配膳ロボット・AIセンサーカメラオプション」のご利用方法についてトレーニングチェックシートを基に弊社担当者より適切な説明が行われ、理解ができた。
- 「配膳ロボット・AIセンサーカメラオプション」の今後のサポートについて案内があった。
- 「配膳ロボット・AIセンサーカメラオプション」の設定確認を行った。

以上

上記項目につきまして不備なく納品された事を確認し、配膳ロボット・AIセンサーカメラオプションの納品を受領します。

年 月 日

店舗名：

担当者名：

USEN MEMBERS



お客様サポートサイト



USENレジサポートセンター



0120-210-440

[年中無休] 24時間受付

USEN決済サポートセンター



0120-125-440

[年中無休] 24時間受付