

2025年11月4日

お客様各位

【重要なお知らせ】

株式会社 Keigan

京都府相楽郡精華町7丁目5-1

けいはんなオープンイノベーションセンター

代表取締役 德田貴司

AMR-ALI010 / AMR-ALI01a に関する設定変更のお願い

平素より弊社製品をご愛用いただき、誠にありがとうございます。

現在、弊社製品 AMR-ALI010 および AMR-ALI01a において、意図しない超信地転回が発生する場合があることを確認しております。

■現象について

一部の動作において、直進動作中に予期せぬ旋回が発生することがあります。

■対象ファームウェア：1.11.0～1.13.0Test9

■一時的な対応方法

初期設定は **OFF** となっておりますが、改善版ファームウェアのリリースまでの間、直進動作 PID 制御を **OFF** に設定いただくことで、現象の発生を抑制できます。

設定手順：

1. 管理ツールを開く
2. 「高度な設定」メニューを選択
3. 「直進ゲイン設定」を **OFF**（左側）に設定

詳細は下記図をご参照ください。



■ 注意事項

直進動作 PID 制御を **OFF** に設定すると、タスク動作の直進動作やジョグコン動作で**長距離**を走行させる場合、走行中に徐々に曲がっていく可能性があります。

■ 今後の対応

より安定した動作を実現するため、**2025年12月上旬リリース予定**のファームウェア **Ver.1.14.0** にて改善を実施予定です。

Ver.1.14.0 以降では、直進動作 PID 制御を **ON** にして頂いても通常の使用において支障ございません。

現在のリリース版のファームウェアは **Ver.1.12** ですので、アップデート情報は弊社公式サイトにて随時ご案内いたします。

β版のお客様は **1.13.0Test10**（予定）以降のファームウェアのインストールをお願いします。β版は早々にリリースを予定しております。

- ・リリース版、β版の区別方法

リリース版 : **1.12.0**→中央の数字が偶数

β版 : **1.13.0**→中央の数字が奇数

- ・ファームウェアバージョンの確認方法

【管理ツール】>【アプリケーション】の以下の画像の場所から確認できます。



■ お問い合わせ先

本件に関するご質問やご不明点がございましたら、ご購入いただいた代理店にお問い合わせください。

なお、弊社公式サイトでも最新情報を随時掲載しておりますので、併せてご確認ください。

敬具