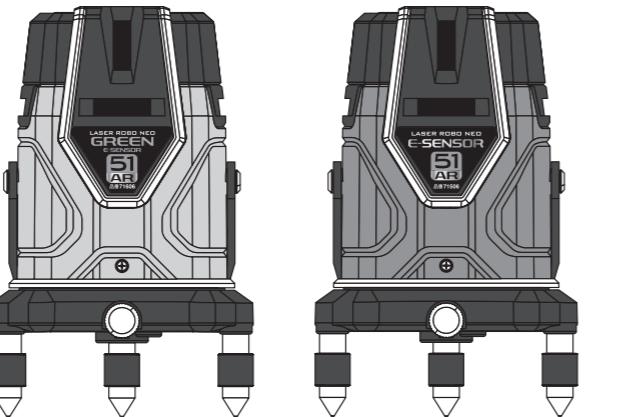


レーザー墨出し器 レーザーロボ

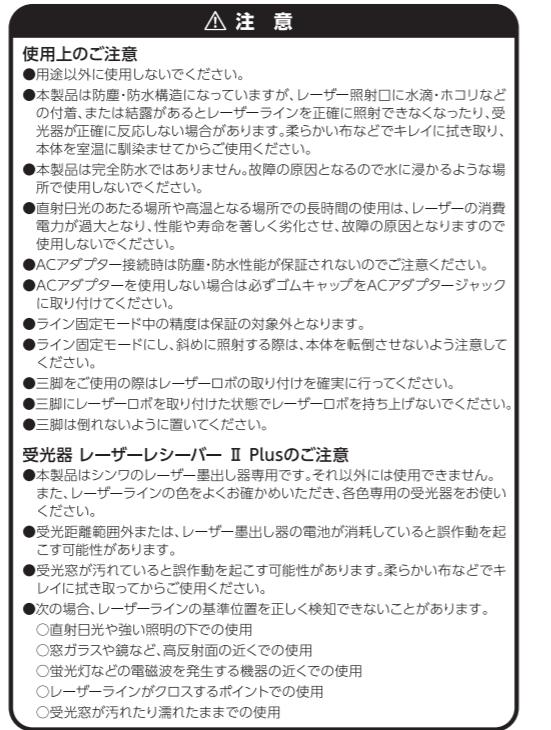
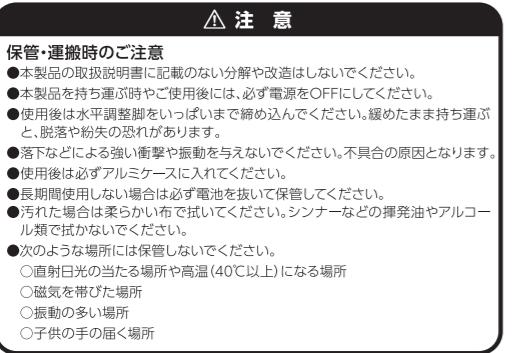
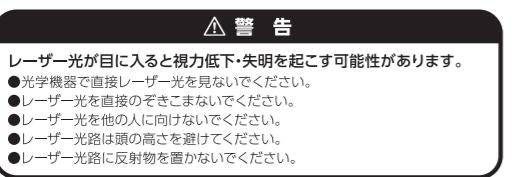
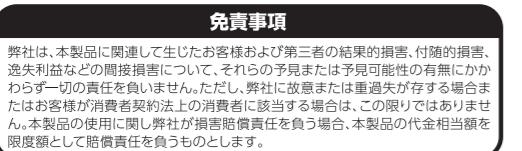
LASER ROBO NEO
GREEN グリーン ネオ イーセンサー
E-SENSOR シリーズ
(品番 : 71606 / 71605 / 71603 / 71602)

LASER ROBO NEO
E-SENSOR ネオ イーセンサー
シリーズ
(品番 : 71506 / 71505 / 71503 / 71502)

*グリーン Neo E Sensor・Neo E Sensor
シリーズ共通取扱説明書となります。



この取扱説明書は必ず保管してください。



目次

はじめに 用途 特長	P.2
免責事項 警告 注意	P.3~P.4
各部の名称	P.5
付属品 別売品	P.6
使用方法	P.7
水平調整三脚アダプターの使い方	P.8
電池消耗警告機能 受光器対応 回転微調整機構	P.9
レーザー照射モード	P.10~P.13
レーザー照射モードの使用方法	P.14~P.16
ライン固定モード	P.17
使用前の点検(精度確認)	P.18~P.22
仕様	P.23~P.26
故障かな?と思ったら	P.27
修理およびメンテナンス	P.28

はじめに
シンワ「レーザーロボ グリーン Neo E Sensor」シリーズ、「レーザーロボ Neo E Sensor」シリーズをお買い上げいただき、誠にありがとうございます。本製品をお使いいただく前に、この取扱説明書をよくお読みの上、正しくお使いください。この取扱説明書は読み終わった後も大切に保管してください。

製品梱包に貼付されている「保証規定(無償修理および盗難・火災補償)」をよくお読みの上、「保証書・ユーザー登録シート」にお買い上げ店名の記入があることを確認し、必要事項を記入して、シンワサービスセンターへFAXまたはコピーを郵送してください。「保証規定(無償修理および盗難・火災保証)」と「保証書・ユーザー登録シート(お客様控)」は大切に保管してください。ご不明な点がございましたら、シンワサービスセンターまでお問い合わせください。

■用途

- 各種墨出し器。

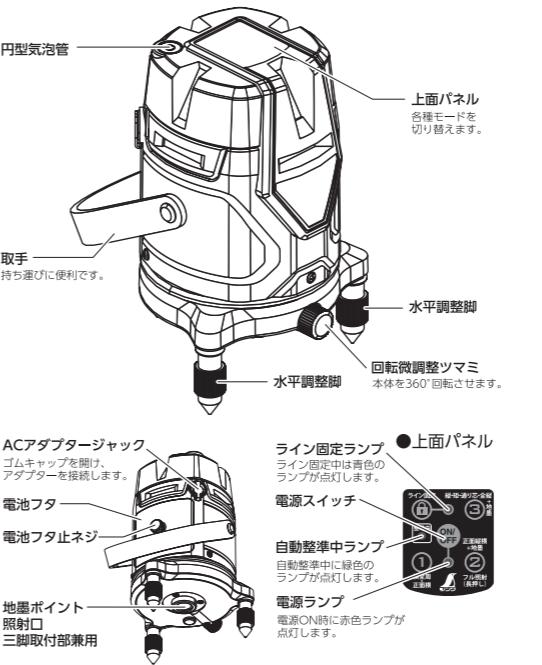
■特長

- 綫ライン・横ライン・地墨ポイントをレーザー光で照射します。
- 視認性の高いグリーンレーザーです(品番71606・71605・71603・71602)。
- 電子水平センサーとモーターによる自動整準で振動の大きな現場でも安定したラインを照射します。
- 防塵・防水構造(保護等級IP54)のため、粉塵や水の飛沫による故障の心配がありません。
- 付属の水平調整三脚アダプターを使用することで、三脚への取り付けが簡単にでき、三脚に取り付けた状態でも本体の水平出力が可能になります。
- 3°以内の傾きなら自動補正されます。
- 別売品の受光器 レーザーレシーバー II Plusを使用することで、屋外などのレーザーラインが見えにくい場所での使用も可能になります。
- 過剰な明るさのレーザー発光を抑える保護回路搭載で安心です。
- 付属のACアダプターを使用することで、長時間の連続使用が可能です。

-1-

-2-

■各部の名称



■付属品

品番76768	●水平調整三脚アダプター Neo-E Sensor-X line兼用	品番82235	●アルミケース Neo-E Sensor兼用	●単3アルカリ乾電池 4本
品番76791	●ACアダプター レーザーロボグリーン・ E Sensor-X line兼用	品番76793	●レーザーメガネ (Neo E Sensorのみの 付属品となります。)	

■別売品

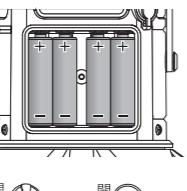
品番71500	●受光器 レーザーレシーバー II Plus ホルダー付 (グリーンレーザー用)	品番71501	●受光器 レーザーレシーバー II Plus グリーン用 ホルダー付 (グリーンレーザー用)	品番76923	●軽天用ホルダー 上下可動式 レーザーロボ用
品番76629	●三脚 ハンドル式 エレベーター A 軽量 短脚 地墨タイプ	品番76827	●三脚 ハンドル式 エレベーター B 軽量 短脚 地墨タイプ	品番76866	●三脚 ハンドル式 エレベーター C 軽量 強化タイプ

-5-

-6-

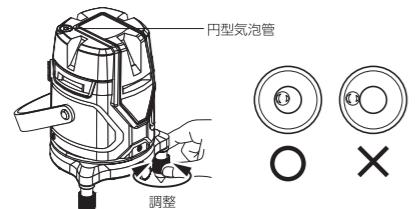
■使用方法

- 電池を使用する場合
電池フタ止ネジを緩めて電池フタを開け、単3アルカリ乾電池4本を、正しく入れてください。電池フタ止ネジはしっかりと締めてください。



- ACアダプターを使用する場合
本体側面のACアダプタージャックのゴムキャップを開けて付属のACアダプターを接続し、100Vコンセントに繋いでください。

①円型気泡管の気泡が赤い円内に入るように、水平調整脚で調整し、本体の水平出しを行ってください。
※気泡全体が赤い円内に入れば、円の中心でなくても自動補正機構が働きます。
自動補正範囲外では1秒間隔でレーザー光が点滅します。

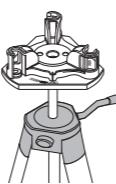


②上面パネルの電源スイッチを押してONにしてください。横レーザーラインが照射されます。(51ARの場合、横全周レーザーラインが照射されます)。
③上面パネルで、使用するレーザー照射モードを選択してください。

-7-

■水平調整三脚アダプターの使い方

- ①水平調整三脚アダプターを三脚のネジに入れて回し、しっかりと固定します。



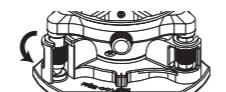
- ②三脚を使用する場合、使用する高さにセットします。



- ③水平調整三脚アダプターの回転フックを回転させ、インジケーターをFREEの位置に合わせます。

回転フック
ポット
インジケーター

- ④ポットに本体の脚を乗せます。



- ⑤水平調整三脚アダプターの回転フックを回転させ、インジケーターをLOCKの位置に合わせます。

回転フック
ポット
インジケーター

- ⑥カチッという音がして、回転フックが本体の脚を固定します。



- ⑦水平調整は、水平調整脚で行えます。円型気泡管の気泡が赤い円内に入るよう水平調整脚で調整し、本体の水平出しを行ってください。

回転フック
ポット
インジケーター

- ⑧上面パネルで、使用するレーザー照射モードを選択してください。

回転フック
ポット
インジケーター

- ⑨上面パネルの電源スイッチを押してONにしてください。横レーザーラインが照射されます。(51ARの場合、横全周レーザーラインが照射されます)。

回転フック
ポット
インジケーター

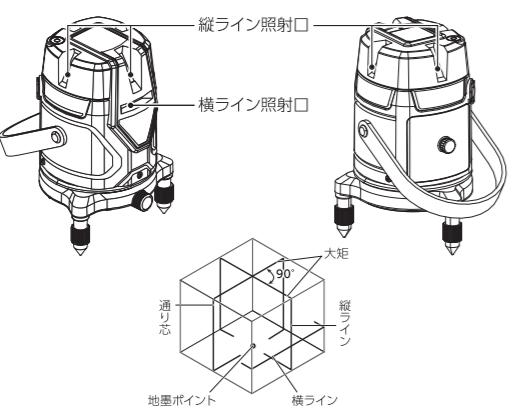
- ⑩上面パネルで、使用するレーザー照射モードを選択してください。

回転フック
ポット
インジケーター

- ⑪上面パネルで、使用するレーザー照射モードを選択してください。

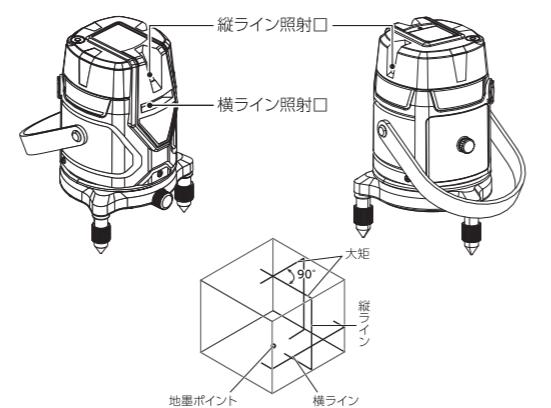
回転フック
ポット
インジケーター

- グリーン Neo E Sensor 51 縦・横・大矩・通り芯×2・地墨(品番:71605)
●Neo E Sensor 51 縦・横・大矩・通り芯×2・地墨(品番:71505)



●上面パネル それぞれのスイッチを押すことで、レーザー照射モードを切り替えられます。(図は品番:71605)
①モード → 横ライン
②モード → 正面縦ライン+横ライン+地墨
※②モードはスイッチを押すたびに照射パターンが変わります。(品番:71605)
③モード → 正面縦ライン+地墨(品番:71605)
→縦ライン×2本(大矩)+地墨
→縦ライン×2本(通り芯)+地墨
→縦ライン×4本+地墨

- グリーン Neo E Sensor 31 縦・横・大矩・地墨(品番:71603)
●Neo E Sensor 31 縦・横・大矩・地墨(品番:71503)



●上面パネル それぞれのスイッチを押すことで、レーザー照射モードを切り替えられます。(図は品番:71603)
①モード → 横ライン
②モード → 正面縦ライン+横ライン+地墨
③モード → 正面縦ライン+地墨(品番:71603)
→縦ライン×2本(大矩)+地墨
→縦ライン×2本(通り芯)+地墨
→縦ライン×4本+地墨
※③モードはスイッチを押すたびに照射パターンが変わります。(品番:71603)

-11-

-12-

■電池消耗警告機能

下記の場合は電池残量が少ない状態なので、単3アルカリ乾電池を4本同時に交換するか、ACアダプターを使用してください。

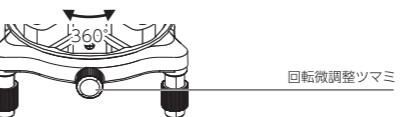
- 使用中に上面パネルの電源ランプが0.5秒間隔で点滅。
- 使用中にレーザー光が1秒間隔で点滅(レーザーラインの本数が少ない照射モードに切り替えるとしばらくお使いいただけます)。
- 電源をONにした時、レーザー光が0.5秒間隔で点滅(約8秒後に停止し、しばらくお使いいただけます)。

■受光器対応

別売品の受光器 レーザーレシーバー II Plusを使用することで、半径約1.5~35mの範囲での墨出しが可能になります。ただし、使用する作業環境、測定位置により受光可能距離は異なります。また、受光器の精度保証は最長20mまでとなっています。

■回転微調整機構

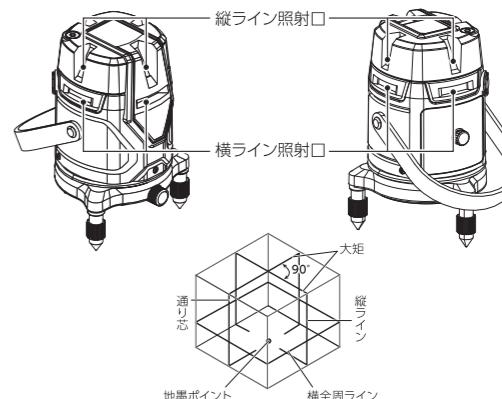
回転微調整ツマミを回すことで、本体の角度を360°微調整できます。レーザーラインの照射位置を微調整する時に使いください。



-9-

■レーザー照射モード

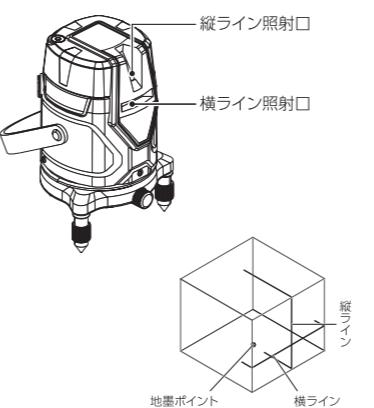
- グリーン Neo E Sensor 51 AR フルライン・地墨(品番:71606)
- Neo E Sensor 51 AR フルライン・地墨(品番:71506)



●上面パネル それぞれのスイッチを押すことで、レーザー照射モードを切り替えられます。(図は品番:71606)
①モード → ONでレーザー照射、OFFで消灯 ライン固定切替
②モード → 正面横ライン(品番:71606)
フル照射モード → 縦ライン×4本+横全周ライン+地墨
※①②モードはスイッチを押すたびに照射パターンが変わります。(品番:71606)
③モード → 正面縦ライン+地墨(品番:71606)
→縦ライン×2本(大矩)+地墨
→縦ライン×2本(通り芯)+地墨
→縦ライン×4本+地墨
※③モードはスイッチを押すたびに照射パターンが変わります。(品番:71606)。

-10-

- グリーン Neo E Sensor 21 縦・横・地墨(品番:71602)
●Neo E Sensor 21 縦・横・地墨(品番:71502)



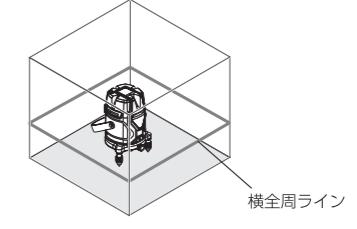
●上面パネル それぞれのスイッチを押すことで、レーザー照射モードを切り替えられます。
①モード → ONでレーザー照射、OFFで消灯 ライン固定切替
②モード → 横ライン
③モード → 正面縦ライン+横ライン+地墨
フル照射モード → 縦ライン×2本+横ライン+地墨
※①②モードはスイッチを押すたびに照射パターンが変わります。(品番:71603)
③モード → 正面縦ライン+地墨(品番:71603)
→縦ライン×2本(大矩)+地墨
→縦ライン×2本(通り芯)+地墨
→縦ライン×4本+地墨

-13-

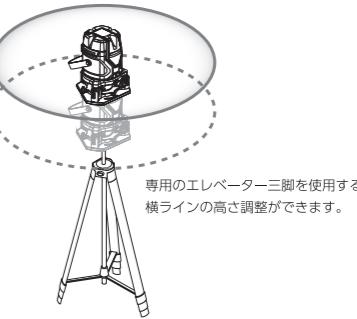
■レーザー照射モードの使用方法

- モード (図はグリーン 51ARの場合)

①本体を墨出しうる場所の床上に置き、本体の水平出しを行います。
②電源をONにすると①モードになり、横全周ライン(51AR以外は横ライン)が照射されます。



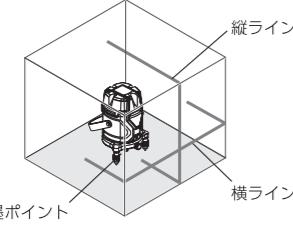
※グリーン 51ARは①を押すたび横全周ラインと正面横ラインが切り替わります。



-14-

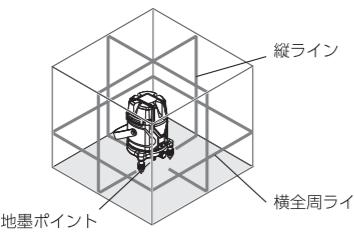
② モード

- ①本体を墨出しうる場所の床に置き、本体の水平出しを行います。
- ②電源をONにして上面パネルの②を押すと、正面縦ライン・横ライン・地墨ポイントが照射されます。



② フル照射モード(図はグリーン 51ARの場合)

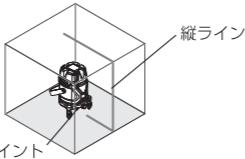
- ①本体を墨出しうる場所の床に置き、本体の水平出しを行います。
- ②電源をONにして上面パネルの②を1秒以上長押しすると、全ての縦ライン・横全周ライン・地墨ポイントが照射されます。



-15-

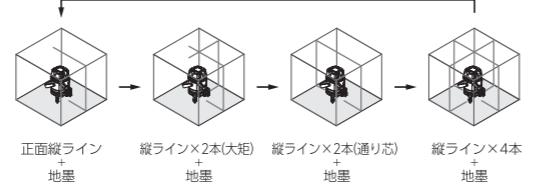
③ モード(図はグリーン 51ARの場合)

- ①本体を墨出しうる場所の床に置き、本体の水平出しを行います。
- ②電源をONにして上面パネルの③を押すと、正面縦ライン・地墨ポイントが照射されます。

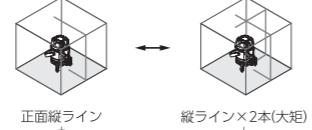


*グリーン 51AR, 51, 31は③を押すたびに照射パターンが切り替わります。

●グリーン 51AR, 51の場合



●グリーン 31の場合



-16-

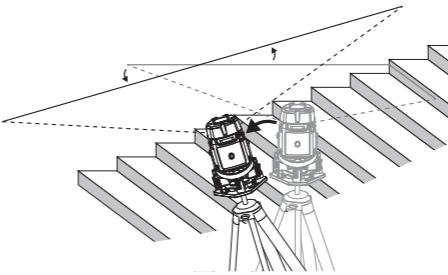
■ライン固定モード

- 本体が自動補正範囲以上に傾いた場合でもレーザーラインが点滅せず、任意の角度で照射できるモードです。

- ①本体を墨出しうる場所の床に置き、電源スイッチを入れて本体の水平出しを行います。
- ②上面パネルのライン固定スイッチを押して自動整準動作を停止させることでレーザーラインを固定します。



- ③照射したいレーザーラインに切り替え、三脚などを利用して任意の角度に照射させます。



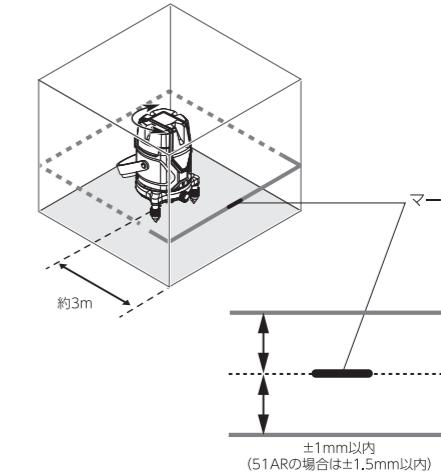
-17-

■使用前の点検(精度確認)

●横ライン(ろく)の点検(図は51の場合)

- ①振動のない、できるだけ平らな場所を選びます。
- ②本体を壁面から約3mの所に置き、本体の水平出しを行います。
- ③電源スイッチをONにして①モードの横ラインを照射させます。
- ④本体を回転して、横ラインの高さとマークの位置にズレがないかを確認します。
- ⑤ズレが±1mm以内(51ARの場合は±1.5mm以内)であれば許容範囲内です。

*許容範囲を超えていている場合は調整・修理が必要ですので、シンワサービスセンター宛にご依頼ください。



-18-

●縦ライン(たち)の点検(図は51ARの場合)

- ①天井の高さが約3mで振動のない、できるだけ平らな場所を選びます。
- ②本体を壁面から約5mの所に置き、本体の水平出しを行います。
- ③お手持ちの下げ振りを壁面近くの天井から吊り下げます。
- ④電源スイッチをONにして、上面パネルの③を押し、縦ラインを照射させます。
- ⑤縦ラインを壁面に向けて照射し、下げる糸に合わせます。
- ⑥下げる糸全長に渡って、縦ラインが糸に照射されていれば許容範囲内です。
- ⑦同じ手順で他の縦ラインについても点検します。

*許容範囲を超えていている場合は調整・修理が必要ですので、シンワサービスセンター宛にご依頼ください。



-19-

●上下鉛直の点検(51AR, 51, 31)

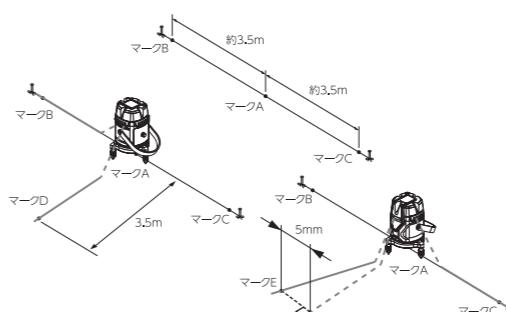
- ①天井の高さが約3mで振動のない、できるだけ平らな場所を選びます。
- ②本体を床上に置き、本体の水平出しを行います。
- ③電源スイッチをONにして、上面パネルの③を押し、大炬を照射させます。
- ④地墨ポイントAと鉛直ポイントB(上部大炬のクロスした点)にマークを付けます。
- ⑤本体を180°回転して地墨ポイントをマークAの位置に合わせます。
- ⑥回転後の鉛直ポイントとマークBとのズレが1mm以内であれば許容範囲内です。
- ⑦同じ手順で他の縦ラインについても点検します。

*許容範囲を超えていている場合は調整・修理が必要ですので、シンワサービスセンター宛にご依頼ください。

●大炬の点検(51AR, 51, 31)

- ①振動のない、できるだけ平らな場所で約8mの水糸を床に張ります。
- ②水糸の中心をマークAとし、マークAから両端に約3.5mの2箇所をマークB、マークCとします。
- ③本体を床上に置き、本体の水平出しを行います。
- ④電源スイッチをONにして、上面パネルの③を押し、大炬を照射させます。
- ⑤地墨ポイントとマークA、正面縦ラインとマークBが重なるように設置します。
- ⑥左側縦ラインの3.5mの位置をマークDとします。
- ⑦本体を回転させて、左側縦ラインがマークCと重なるように設置します。
- ⑧正面縦ラインの3.5mの位置をマークEとし、マークDとマークEのズレが5mm以内であれば許容範囲内です。
- ⑨他の大炬についても同様の点検を行います。

*許容範囲を超えてている場合は調整・修理が必要ですので、シンワサービスセンター宛にご依頼ください。

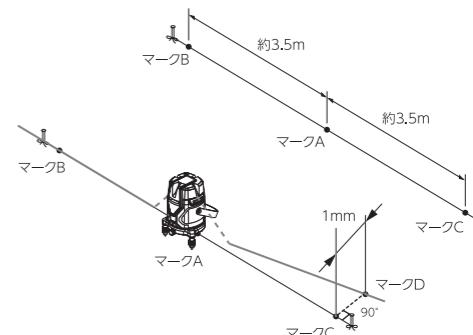


-20-

●通り芯の点検(51AR, 51)

- ①振動のない、できるだけ平らな場所で約8mの水糸を床に張ります。
- ②水糸の中心をマークAとし、マークAから両端に約3.5mの2箇所をマークB、マークCとします。
- ③本体を床上に置き、本体の水平出しを行います。
- ④電源スイッチをONにして、上面パネルの③を押し、通り芯を照射させます。
- ⑤地墨ポイントとマークA、縦ラインとマークBが重なるように設置します。
- ⑥マークC側に照射されている縦ラインの位置(下図に示す位置)をマークDとし、マークCとマークDとのズレが1mm以内であれば許容範囲内です。
- ⑦他の通り芯についても同様の点検を行います。

*許容範囲を超えていている場合は調整・修理が必要ですので、シンワサービスセンター宛にご依頼ください。



-21-

-22-

■仕様(グリーン Neo E Sensor)

品番	71606	71605
品名	グリーン Neo E Sensor 51AR	グリーン Neo E Sensor 51
光源	可視半導体レーザー	
出力	1mW以下(JISクラス2)	
波長	520nm(緑)、下部スポット650nm(赤)	
指示精度	縦ライン7.5m±1mm 横全周ラインで7.5m±1.5mm	縦・横ライン7.5m±1mm
鉛直点精度	3m±1mm	
直角精度	90°±0.03°	
通り芯精度	7.5m±1mm	
縦ライン出射角	約120°	
横ライン出射角	約100°(正面のみ約115°) 5mで約1.8mm(7.5mで約2mm)	約115°
自動補正範囲	±3°	
傾斜時警告	自動補正範囲を超えるとレーザー光が点滅(約1秒間隔)	
回転微調整範囲	360°	
制動方式	センサー+モーター方式	
電源	単3アルカリ乾電池4本、またはACアダプター ^{※1}	
①モード	正機能:約35時間 横全周:約7.5時間 ^{※2} ②モード	約35時間 ^{※3}
③モード	約2時間	約4.5時間
④モード	縦+地図:約24時間 大矩+地図:約12時間 通り芯+地図:約12時間 全縦+地図:約5.5時間	
電池消耗警告	使用中に電源ランプが点滅、電源ON時にレーザー光が約8秒点滅(約0.5秒間隔) さらに電池消耗が進むと自動整準しなくなりレーザー光が約1秒間隔で点滅	
最大到達距離	約35m(受光器使用時) ^{※5}	
防塵・防水構造	保護等級IP54 ^{※6} (乾電池使用時)	
本体サイズ	直径128mm×高さ190mm(ボディ部 幅105mm、奥行き96mm)	
製品質量(電池含)	約1,325g	約1,280g
三脚取付ネジ	5/8インチ	

*1 単3ニッケル水素充電池でも使用可能ですが、ACアダプターによる本体での充電はできません。
*2 電源スイッチをONにすると自動的に①モードの横全周ラインになります。
*3 電源スイッチをONにすると自動的に①モードになります。
*4 20の環境で単3アルカリ乾電池を使用した場合です。

-23-

品番	71603	71602
品名	グリーン Neo E Sensor 31	グリーン Neo E Sensor 21
光源	可視半導体レーザー	
出力	1mW以下(JISクラス2)	
波長	520nm(緑)、下部スポット650nm(赤)	
指示精度	縦・横ライン7.5m±1mm	
鉛直点精度	3m±1mm	—
直角精度	90°±0.03°	—
通り芯精度	—	
縦ライン出射角	約120°	
横ライン出射角	約115°	
ライン光幅	5mで約1.8mm(7.5mで約2mm)	
自動補正範囲	±3°	
傾斜時警告	自動補正範囲を超えるとレーザー光が点滅(約1秒間隔)	
回転微調整範囲	360°	
制動方式	センサー+モーター方式	
電源	単3アルカリ乾電池4本、またはACアダプター ^{※1}	
①モード	約35時間 ^{※2}	約35時間 ^{※3}
②モード	約12時間	
③モード	約2時間	
④モード	縦+地図:約24時間 大矩+地図:約12時間 通り芯+地図:約12時間 全縦+地図:約5.5時間	
電池消耗警告	使用中に電源ランプが点滅、電源ON時にレーザー光が約8秒点滅(約0.5秒間隔) さらに電池消耗が進むと自動整準しなくなりレーザー光が約1秒間隔で点滅	
最大到達距離	約35m(受光器使用時) ^{※5}	
防塵・防水構造	保護等級IP54 ^{※6} (乾電池使用時)	
本体サイズ	直径128mm×高さ190mm(ボディ部 幅105mm、奥行き96mm)	
製品質量(電池含)	約1,265g	約1,250g
三脚取付ネジ	5/8インチ	

*1 単3ニッケル水素充電池でも使用可能ですが、ACアダプターによる本体での充電はできません。
*2 電源スイッチをONにすると自動的に①モードの横全周ラインになります。
*3 電源スイッチをONにすると自動的に①モードになります。
*4 20の環境で単3アルカリ乾電池を使用した場合です。

-24-

■仕様(Neo E Sensor)

品番	71506	71505
品名	Neo E Sensor 51AR	Neo E Sensor 51
光源	可視半導体レーザー	
出力	1mW以下(JISクラス2)	
波長	635nm、下部スポット650nm	
指示精度	縦ライン7.5m±1mm 横全周ラインで7.5m±1.5mm	縦・横ライン7.5m±1mm
鉛直点精度	3m±1mm	
直角精度	90°±0.03°	
通り芯精度	7.5m±1mm	
縦ライン出射角	約120°	
横ライン出射角	約100°(正面のみ約115°) 5mで約1.8mm(7.5mで約2mm)	約115°
自動補正範囲	±3°	
傾斜時警告	自動補正範囲を超えるとレーザー光が点滅(約1秒間隔)	
回転微調整範囲	360°	
制動方式	センサー+モーター方式	
電源	単3アルカリ乾電池4本、またはACアダプター ^{※1}	
①モード	約35時間 ^{※2}	約35時間 ^{※3}
②モード	約12時間	
③モード	約2時間	
④モード	縦+地図:約24時間 大矩+地図:約12時間 通り芯+地図:約12時間 全縦+地図:約5.5時間	
電池消耗警告	使用中に電源ランプが点滅、電源ON時にレーザー光が約8秒点滅(約0.5秒間隔) さらに電池消耗が進むと自動整準しなくなりレーザー光が約1秒間隔で点滅	
最大到達距離	約35m(受光器使用時) ^{※5}	
防塵・防水構造	保護等級IP54 ^{※6} (乾電池使用時)	
本体サイズ	直径128mm×高さ190mm(ボディ部 幅105mm、奥行き96mm)	
製品質量(電池含)	約1,325g	約1,280g
三脚取付ネジ	5/8インチ	

*1 単3ニッケル水素充電池でも使用可能ですが、ACアダプターによる本体での充電はできません。
*2 電源スイッチをONにすると自動的に①モードになります。
*3 20の環境で単3アルカリ乾電池を使用した場合です。

-25-

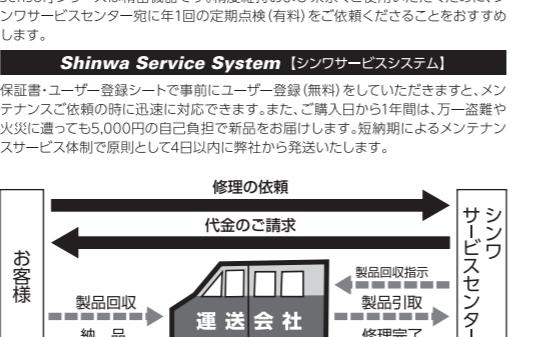
品番	71503	71502
品名	Neo E Sensor 31	Neo E Sensor 21
光源	可視半導体レーザー	
出力	1mW以下(JISクラス2)	
波長	635nm、下部スポット650nm	
指示精度	縦・横ライン7.5m±1mm	
鉛直点精度	3m±1mm	—
直角精度	90°±0.03°	—
通り芯精度	—	
縦ライン出射角	約120°	
横ライン出射角	約100°(正面のみ約115°) 5mで約1.5mm(7.5mで約2mm)	約115°
自動補正範囲	±3°	
傾斜時警告	自動補正範囲を超えるとレーザー光が点滅(約1秒間隔)	
回転微調整範囲	360°	
制動方式	センサー+モーター方式	
電源	単3アルカリ乾電池4本、またはACアダプター ^{※1}	
①モード	約11.5時間	約44.5時間
②モード	約22時間	
③モード	約9時間	
④モード	縦+地図:約24時間 大矩+地図:約12時間 通り芯+地図:約12時間 全縦+地図:約5.5時間	
電池消耗警告	使用中に電源ランプが点滅、電源ON時にレーザー光が約8秒点滅(約0.5秒間隔) さらに電池消耗が進むと自動整準しなくなりレーザー光が約1秒間隔で点滅	
最大到達距離	約35m(受光器使用時) ^{※5}	
防塵・防水構造	保護等級IP54 ^{※6} (乾電池使用時)	
本体サイズ	直径128mm×高さ190mm(ボディ部 幅105mm、奥行き96mm)	
製品質量(電池含)	約1,265g	約1,250g
三脚取付ネジ	5/8インチ	

*4 長時間フル照射をする場合は、ACアダプターのご使用をおすすめします。
*5 使用する作業環境、測定位置により最大到達距離は異なります。
*6 防塵性能:粉塵が内部に侵入することを防止する。若干の粉塵の侵入があっても正常な運転を阻害しない。防水性能:いかなる方向からの水の飛沫によっても有害な影響を受けない。

-26-

■故障かな?と思ったら
修理をご依頼される前に、下記を参考に確認してください。
下記の方法でも解決できない場合は保証書・ユーザー登録シートに記載の「保証規定(無償修理および盗難・火災補償)」をご確認の上、シンワサービスセンター宛にご連絡ください。

トラブル状況	確認事項
レーザーラインが出ない	●レーザーロボの電池はあるか? →新しい電池を入れてください。 ●レーザーロボの電池の入れ方は正しいか? →リモコンを間違えてないかを確認してください。 ●ACアダプターは奥まで差し込まれているか? →奥まで差し込んでください。
レーザーラインが点滅する	●傾いた場所に設置していないか? →円型気泡管の気泡が赤い円内にあるか確認してください。 ●レーザーロボの電池はあるか? →新しい電池を入れてください。
レーザーラインが暗い	●レーザーロボの電池はあるか? →新しい電池を入れてください。 ●レーザーロボの照射口は汚れていないか? →照射口を柔らかい布などでキレイに拭いてください。
衝撃を与えてしまった	P.18の「■使用前の点検(精度確認)」を行ってください。
受光器 レーザーレシーバー II Plusが反応しない	●レーザーラインに対する受光器を使用しているか? →各色専用の受光器を使用してください。 ●他メーカーの受光器を使っているか? →シンワの受光器を使用してください。 ●受光器の電池はあるか? →新しい電池を入れてください。
受光器 レーザーレシーバー II Plusがレーザーラインのないところに反応する	●受光窓が汚れていないか? →受光器の受光窓を柔らかい布などでキレイに拭いてください。 ●他メーカーのレーザーロボの墨出し器を使っていないか? →シンワのレーザーロボを使用してください。 ●周囲にガラスや金属などの反射物はないか? →反射物を移動させるか、布などで覆い隠してから使用してください。



お電話かFAXでお知らせください。
連絡先:シンワサービスセンター 〒959-1276 新潟県燕市小池3485
△ 修理や検査は保証書・ユーザー登録シートをご用意の上、お電話ください。
△ 受光器をお持ちの場合は、受光器と一緒に送付してください。

TEL 0120-305143 FAX 0120-305144
受付時間 AM8:30~PM5:00 土日祝日除く

※レーザー光学機器の部品保有期間は発売後3年間となります。それ以降は在庫がなくなり次第、もしくは発売後5年経過したものから提供終了とさせていただきますのでご承認ください。

-27-

-28-