## ロボットアシストウォーカー おさんぽケアサービス クイックガイド

おさんぽケアサービスは、ロボットアシストウォーカーから送られるデータを PCやスマートフォンで確認出来るサービスです。歩数や歩行距離などの変化の確認、移動経路や現在位置の確認などを簡単におこなうことができます。

## アカウントの作成方法



				6 ブラウザを起動する。			
			ī	<ul> <li>② ロボットアンストウォーカー おと/</li> <li>◆ ◎ http://osanport</li> <li>◎ ロボットアシストウォーカー おと_</li> <li>RT.WORKS</li> </ul>	んぽケアサーEス - Internet Explo tworks.co.jp/regist_local/ × [] ポットアシストウォーカー おさん	orer の ぽケアサービス	
5 ユーザ- (2 ロボットアシストウォーカー おさんG (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2)	ー情報を入力する。	IX O	*	初回アカウント設定	建設画面 ユーザID 必須 userid12 ニックネーム 必須 nickname12 メールアドレス user12@mail.com メール防定		
RT.WORKS ロボッ 初回アカウント設定 入J	トアシストウォーカー おさんぼケアサービス 画面 ユーザID 参須 Juserid12	^			アシストウォーカーの すか? メールを受信する 受信する内容にチェッ アシストウォーカー その他設定 生年月812、安全国	異常やその他のお知らう クを入れてください。 の異常	さをメールで受信しま
写真を変更する	ノズスワード			入力運		<sup>送信する</sup> か確認し、	<b>]</b>
	ニックネーム (20)  nickname12	^		い無ければ	ば送信する』をク	リックしてく	ださい。
	メールアドレス (確認用) 確認のため、もう一度入力してください。						
<ul> <li>▼メール設定</li> <li>アシストウォーカーの異常</li> <li>●メールを受信する</li> <li>○メールを受信しない</li> </ul>	マその他のお知らせをメールで發信しますか?			7 登録5	宅了		
受信する内容にチェックをプレ ロ アシストウォーカーの長 ロ 通常のお知らせ ト <u>その物語定</u> RT.ワークス表式会社(以下、「単社	(れてください。 (破野)遊択句) (常 」 といいます)は、ロボットアシストウォーカー おさんばケアサービスご利用規約 へ		i i	② ロボットアシストウォーカー おとい ③ ③ ● ▼ ② http://osamport ③ ロボットアシストウォーカー おき RT.WORKS □7	んはケアサービス - Internet Explo tworks.co.jp/regist_local/ × 「 ボットアシストウォーカー おさん	ρ ρ ぽケアサービス	
(以下、「本規引といいます)に若 1. ロボットアシストウォーカ 「ロボットアシストウォーカー おさ ウォーカー RT いか送流自れる野 (雪や電振奏をお等 NO(ワン) 2. ホサービスの対象者 ホサービスの対象者 本ジービスの対象者 ▲3に定めスホサービスの対象表	フきお客様にロボントアシストウォーカー おさんばケアサービスを提供します。 コー おさんばケアサービスの定義 んぱクアサービス」(以下、「ホサービス」といいます)とは、ロボットアシスト ドデークを割出サーバに雪積し、それらのデータからロボットアシストウォーカーの にインターネットを通じてご提供するサービスのことをいいます。 いずれかに感謝する方とします。 品を約消しているが客様 ロッ利用用的に向きまえ			初回アカウント設定	そらしました.		
			利用規調 ボックス(	約を最後までご こチェックを入れ <sup>-</sup>	確認の上で、チェ てください。	<b>ェック</b>	
ユーリロ ちであれは 規約同意 『確認画[	、ハヘノート、ニックホーム(もしの持 ボメールアドレスも)を入力し、利用 のチェックボックスをチェックして、 面へ進む』をクリックしてください。						



## 利用方法





おさんぽケアサービスには、他にも便利な機能がたくさん備わっています。ぜひ https://www.rtworks.co.jp/product/osanpo.html からご確認ください。



製造元:RT.ワークス株式会社 〒537-0025 大阪府大阪市東成区中道1-10-26 http://www.rtworks.co.jp RT.ワークス 検索