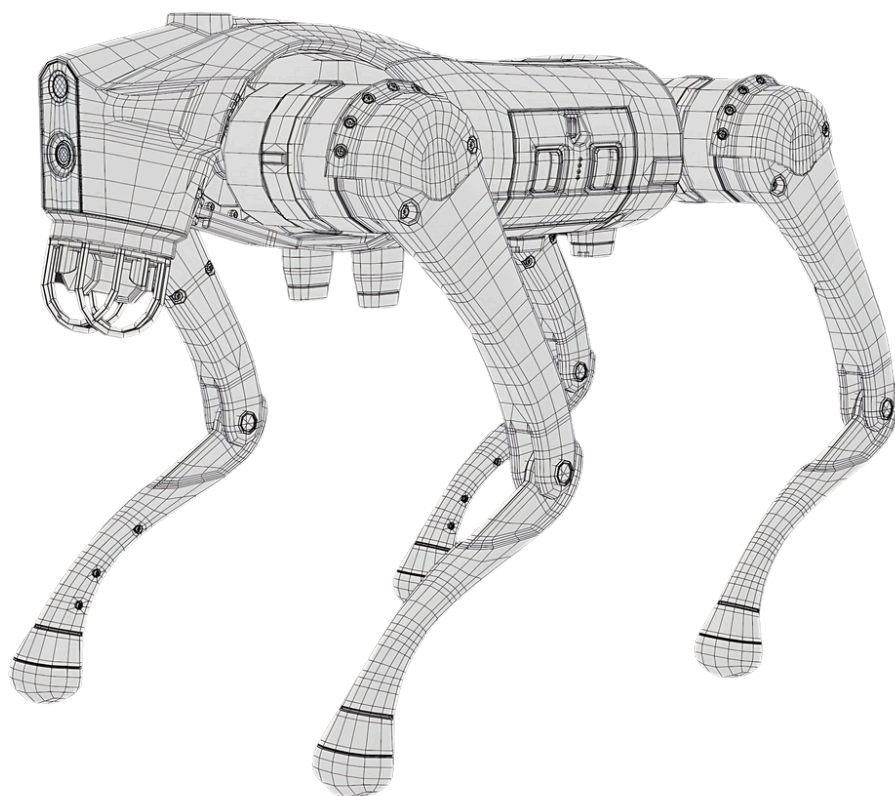


Unitree Go2

Insturkcja obsługi



Instrukcje bezpieczeństwa

Go2 to wysokowydajny, interaktywny robot czworonożny klasy konsumenckiej, którego obsługa wymaga wprawy.

1) Ten produkt nie jest zabawką i nie jest przeznaczony do użytku przez osoby poniżej 14 roku życia. Należy przechowywać w miejscu niedostępnym dla dzieci i zachować ostrożność podczas obsługi w obecności dzieci.

2) Twoim obowiązkiem jest zapoznanie się z przepisami obowiązującymi w Twojej okolicy i przestrzeganie ich.

3) Niniejszy rozdział stanowi wprowadzenie dla nowych użytkowników do obsługi robotów. Po przeczytaniu tej sekcji nowi użytkownicy mogą szybko opanować obsługę uchwytu do sterowania robotem, aby uzyskać doskonałą wydajność ruchu.

4) Nie podnoś robota po włączeniu zasilania, aby uniknąć wykonania przez niego nieprzewidzianych czynności, które mogą spowodować jego uszkodzenie!

5) Go2 to całkowicie elektryczny robot czworonożny z pewnymi zabezpieczeniami przed zakłóceniami, ale gęstość energii silnika jest znacznie niższa niż ciśnienie hydrauliczne. Nie należy nagle i energicznie popychać robota ani kopać go, ponieważ jeśli robot upadnie i ulegnie uszkodzeniu w wyniku nagłego i silnego pchnięcia lub kopnięcia, nie będzie objęty gwarancją.

6) Robot psa z zamontowanymi urządzeniami, takimi jak stacja dokująca i LIDAR, nie może wykonywać ruchów bocznych. Ruchy boczne są dozwolone tylko wtedy, gdy z tyłu robota psa nie ma żadnych urządzeń zewnętrznych.

Wymagane środowisko:

1) Nie należy uruchamiać robota w środowisku, w którym występują zakłócenia elektromagnetyczne. Źródła zakłóceń elektromagnetycznych obejmują między innymi: linie wysokiego napięcia, stacje przesyłu wysokiego napięcia, stacje bazowe telefonii komórkowej i wieże telewizyjne.

2) Nie należy używać robota w środowisku, w którym występują zakłócenia sygnału Wi-Fi. Zakłócenia sygnału Wi-Fi są zazwyczaj spowodowane przez zakłócenia współkanałowe. W przypadku wystąpienia zakłóceń należy wyłączyć niektóre lub wszystkie źródła sygnału Wi-Fi innych urządzeń bezprzewodowych przed użyciem pilota do sterowania robotem.

3) Podczas korzystania z robota należy utrzymywać go w zasięgu wzroku użytkownika i zachować bezpieczną odległość co najmniej 2 metrów od przeszkód, trudnego terenu, tłumów, wody i innych obiektów.

4) Używaj robota w temperaturze od 5°C do -35°C przy dobrych warunkach pogodowych. Nie używaj go w złych warunkach pogodowych, takich jak mgła, śnieg, deszcz, burza, burza piaskowa, burza wiatrowa, tornado itp.

5) Robot nie jest wodoodporny, dlatego nie należy go używać na mokrej powierzchni, podczas deszczu, śniegu lub w wilgotnych warunkach! Robot nie jest pyłoszczelny, dlatego nie należy go używać na żwirowych podłogach ani w zapyłonych środowiskach!

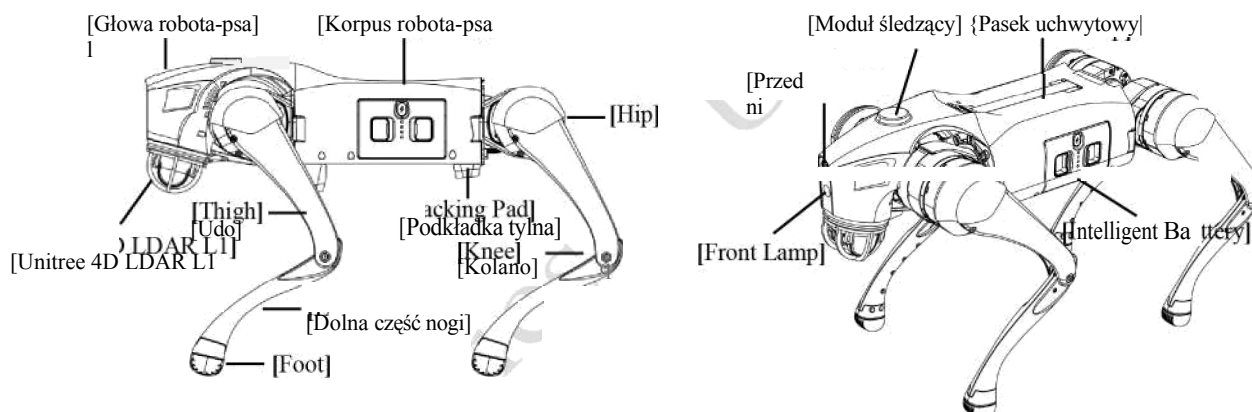
6) Robot le\$ed ma określone wymagania dotyczące podłoża, po którym porusza się. Nie należy używać robota na podłożu o bardzo niskim współczynniku tarcia, takim jak lód. Nie należy używać robota na miękkim podłożu, takim jak gruba, gąbczasta ziemia. Jeśli robot jest używany na gładkim podłożu, takim jak szkło lub płytki ceramiczne, użytkownicy muszą ostrożnie i płynnie sterować ruchem robota, unikać gwałtownych ruchów i zmniejszyć prędkość chodzenia robota, aby zapobiec poślizgnięciu się i upadkowi stopy robota.

Zrozumienie Go2

Wprowadzenie

Nowa, ulepszona wersja interaktywnego robota czworonożnego Go2 firmy Unitree posiada 12 stopni swobody (składających się z 12 precyzyjnych silników przegubowych ze stopu aluminium) i wykorzystuje technologię kontroli siły, aby zapewnić złożoną kontrolę siły i pozycji każdego przegubu, co pozwala uzyskać kontrolę siły całej maszyny i osiągnąć doskonałą wydajność ruchu. Cały robot jest wykonany ze stopu aluminium i wytrzymałych tworzyw konstrukcyjnych, co znacznie poprawia stabilność i niezawodność maszyny; maksymalna prędkość biegu może osiągnąć 5 m/s (zmierzona w laboratorium). Wyposażony w 4D LIDAR L1 z 360°•99° półkulistym czujnikiem super szerokokątnym, który pomaga Go2 osiągnąć pełny zasięg bez martwego pola. Osiąga wiodący poziom w kraju i za granicą zarówno pod względem konstrukcji, osiągnięć ruchowych, percepcji otoczenia, jak i śledzenia bocznego.

Nazwa części



Opis funkcji

Funkcja	Go2 AIR	Go2 PRO	Go2 EDU
Podstawowe ruchy i działania	●	●	●
Wskazanie stanu	●	●	●
Inteligentne aktualizacje OTA	●	●	●
Aplikacja Unitree Go	●	●	●
Wi-Fi 6 / Bluetooth	●	●	●
Inteligentne omijanie	●	●	●
Transmisja obrazu 4G	○	●	●
Inteligentny system śledzenia bocznego	○	●	●
Interakcja głosowa	○	●	●
Automatycznie chowany pasek	○	●	○
Czujnik siły nacisku na stopy	○	○	●
Rozwój wtórny	○	○	●

1) Wskazanie stanu

Dioda LED na głowicy Go2 może emitować różne światła, aby pokazać aktualny stan pracy robota i aktualny system operacyjny. Aby dowiedzieć się więcej o stanie pracy wskazywanym przez różne tryby migania i kolory, zapoznaj się z poniższą tabelą:

Kolor	Kolor i miganie	Znaczenie
O	Miga na zielono	Włączenie
	Stałe świecenie na zielono	Włączone zasilanie, domyślne omijanie przeszkód włączone
	Stałe świecenie na niebiesko	Zamknięcie funkcji omijania przeszkód
	Świeci się na żółto	Tryb zasięgu
	Stałe włączenie w kolorze fioletowym	Tryb towarzyszący w stanie włączonym
@	Niska częstotliwość migania w kolorze niebieskim	Kalibracja silnika i IMU w toku
	Niska częstotliwość błyskania w kolorze żółtym	Ostrzeżenie o niskim poziomie baterii, automatyczne przejście w tryb czuwania w ciągu 10 minut
- -	Niska częstotliwość błyskania na czerwono	Nieprawidłowość systemu, awaria książki, awaria sprzętu, należy skontaktować się z serwisem posprzedażowym.
-	Szybkie miganie na czerwono	Nie powiodła się kalibracja silnika i IMU
	Świeci się na białym w trybie stałym	Kontrolka kierunkowskazu

-----O
 . Priorytet światel: tryb towarzyszący (światło fioletowe zawsze włączone) > tryb wyprzedzania (światło żółte zawsze włączone) > omijanie przeszkód (wyłączenie omijania (niebieska lampka zawsze włączona) ,

2) Inteligentne omijanie

Wyposażony w opracowany przez Unitree 4D LiDAR L1 z 360° •90° półkulistym ultraszerokokątnym zasięgiem, charakteryzujący się ultra niskim martwym polem, minimalna odległość wykrywania wynosi zaledwie 0,05 m, co pomaga Go2 osiągnąć zasięg bez martwego pola, dostęp w czasie rzeczywistym do trójwymiarowych informacji o otaczającym środowisku oraz, podczas jazdy zgodnie z danymi radaru, przeprowadzać inteligentne manewry omijania (obsługuje tylko omijanie przeszkód przed pojazdem), aby uniknąć kolizji i zapewnić bezpieczeństwo robota i otoczenia.

3) Inteligentny system śledzenia bocznego 2.0 (ISS2.0) (nieobsługiwany przez AIR)

Dzięki zastosowaniu nowej technologii bezprzewodowego pozycjonowania wektorowego i sterowania, dokładność pozycjonowania została technicznie zwiększona o 51%, zasięg zdalnego sterowania wynosi ponad 30 m, a w połączeniu z zoptymalizowaną strategią omijania przeszkód, robot może lepiej poruszać się po złożonym terenie.

4) Interakcja głosowa (nieobsługiwana przez AIR)

Obsługuje interakcję głosową i polecenia oraz wbudowany moduł rozpoznawania głosu, a także przekształca język ludzki na język komputerowy w celu komunikacji z głównym chipem, umożliwiając sterowanie robotem i osiągnięcie interakcji językowej między człowiekiem a maszyną. Osiąga reakcję interakcji głosowej na poziomie milisekund, wykorzystując zaawansowaną technologię rozpoznawania głosu o wysokiej dokładności rozpoznawania i szybkiej literackości.

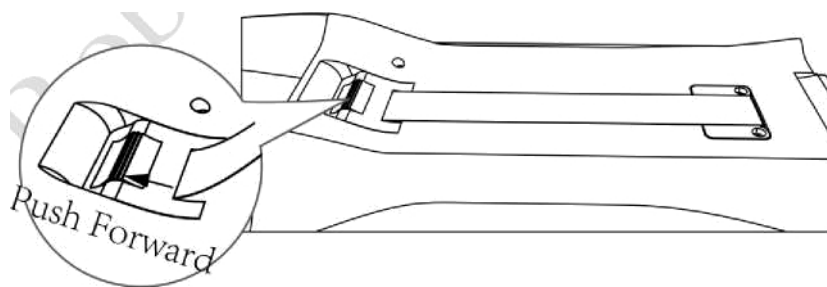
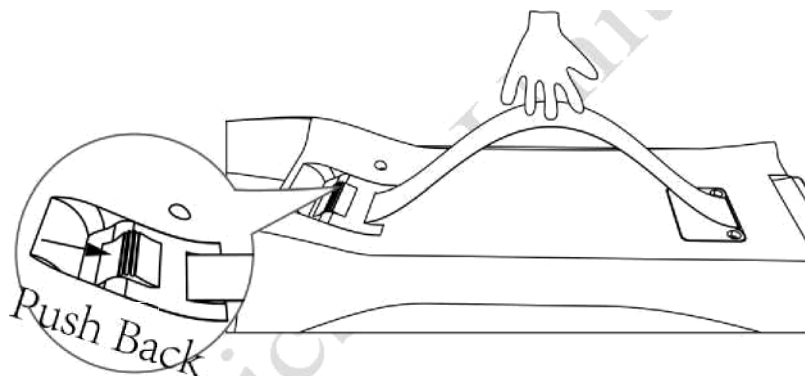
5) Zdalna transmisja obrazu za pomocą aplikacji

Dzięki nowej aplikacji Unitree Go zapewnia wielokierunkową transmisję obrazu w bardzo szerokim zakresie, podgląd zdjęć w czasie rzeczywistym, wbudowany moduł 4G i eSIM (nieobsługiwany przez AIR) dla bardziej stabilnego połączenia i zdalnego sterowania. Inteligentne aktualizacje OTA sprawiają, że obsługa w zakresie ultra-widzenia jest tak prosta i wygodna, jak w terenie.

6) Automatycznie chowany pasek (tylko wersja PRO)

Wersja Go2-PRO posiada nowy, ulepszony automatycznie chowany pasek z wbudowanym dwukierunkowym nawijaczem, dzięki czemu wysokość paska na rękę można regulować zgodnie z potrzebami użytkownika. Automatycznie chowany pasek do przenoszenia jest napędzany silnikiem, który powoduje jego wysuwanie/skracanie, co sprawia, że Go2 jest prostszy i bardziej estetyczny.

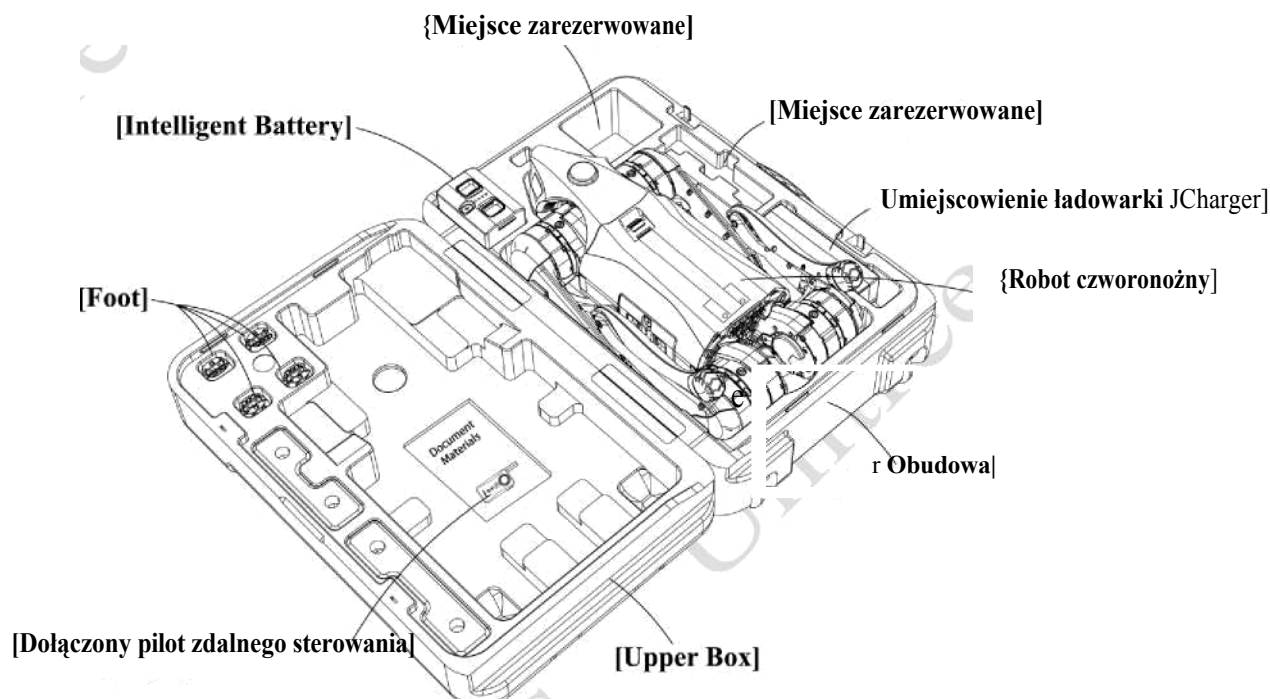
Sposób użycia automatycznie zwijającego się paska: Po włączeniu Go2 należy nacisnąć przycisk zwijania do tyłu, po czym wyciągnąć pasek do odpowiedniej pozycji, aby go zamocować, a następnie nacisnąć przycisk zwijania do przodu, co spowoduje automatyczne zwiniecie paska.



Korzystanie z pudełka

transportowego Go2 Opis

Zdjęcie służy wyłącznie do zilustrowania rozmieszczenia części. Proszę zapoznać się z zawartością przesyłki. Akcesoria różnych modeli będą się różnić, proszę zapoznać się z rzeczywistym modelem.



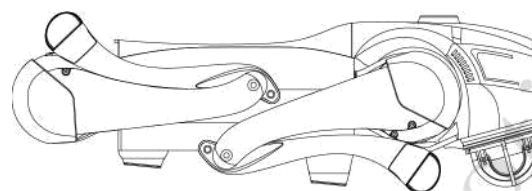
Rozpakowywanie

Umieść pudełko stroną przednią do góry na płaskiej powierzchni, a następnie otwórz górną część pudełka. Wyjmij robota z pudełka za pomocą paska i wyjmij akcesoria z pudełka w kolejności. Po zapoznaniu się z instrukcją obsługi robota, umieść robota czworonożnego płasko na równej powierzchni i przygotuj go do włączenia.

Packing

Przygotowanie do pakowania: Obróć nogi robota czworonożnego do pozycji pokazanej na zdjęciu (cofnięcie tylnej nogi: obróć silniki biodra tylnej nogi tak, aby tylne uda znalazły się w pozycji pokazanej na

ilustracji, a jednocześnie cofnij tylne dolne nogi do pozycji pokazanej na ilustracji.



Po zakończeniu prac przygotowawczych do pakowania, załaduj robota czworonożnego do dolnej skrzyni w kierunku pokazanym na zdjęciu (zwróć uwagę, aby głowa robota czworonożnego została umieszczona w miejscu przeznaczonym na głowę). Po załadowaniu robota czworonożnego, umieść baterię i ładowarkę dostarczone wraz z przesyłką w odpowiednich miejscach w skrzyni transportowej, aby żadna z powyższych części nie wypadła po zamknięciu górnej skrzyni.

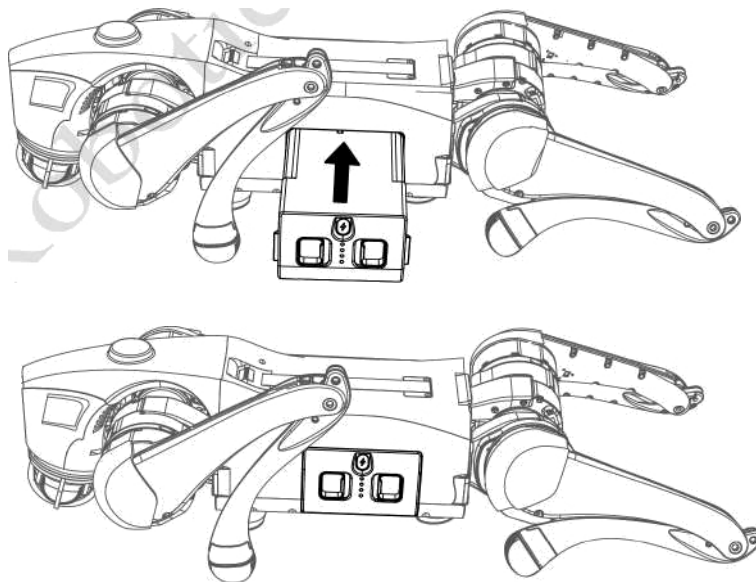
Instrukcja użytkowania

Przygotowanie przed użyciem

- 1) Należy używać wyłącznie oryginalnych części Unitree Robotics i upewnić się, że wszystkie części są w dobrym stanie technicznym.
- 2) Upewnij się, że oprogramowanie sprzętowe zostało zaktualizowane do najnowszej wersji.
- 3) Użytkownik zapewnia, że nie obsługuje robota w stanie nietrzeźwym, pod wpływem narkotyków i niezdolność do koncentracji.
- 4) Zapoznaj się z charakterystyką każdego trybu chodzenia. Zapoznaj się z metodą hamowania awaryjnego robota w przypadku utraty stabilności / kontroli.
- 5) Upewnij się, że wewnątrz robota i jego komponentów nie ma żadnych ciał obcych (takich jak woda, olej, piasek, ziemia itp.).
- 6) Upewnij się, że powierzchnia kamery i LIDAR robota jest wolna od kurzu i nie jest otoczona przeszkodami.

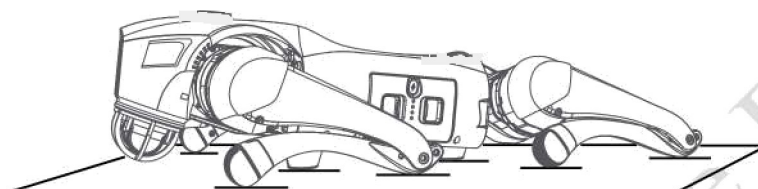
1) Instalowanie zestawów akumulatorów

Położ Go2 na płaskiej powierzchni, włóż akumulator do komory akumulatora od strony robota, zwracając uwagę na kierunek montażu, tak aby przycisk zasilania był skierowany do góry. Jeśli akumulator nie da się całkowicie włożyć, wyreguluj kierunek akumulatora i nie naciskaj go na siłę, aby uniknąć uszkodzenia złącza akumulatora i zatrasku. Po usłyszeniu dźwięku „kliknięcia” montaż akumulatora jest zakończony.



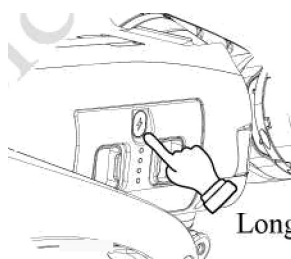
2) Umieszczenie korpusu (ważne!)

Uruchomienie robota Hori zontal: Przed uruchomieniem upewnij się, że robot stoi na płaskiej powierzchni, podkładka podbrzusza robota jest płasko oparta o podłoże, korpus robota leży poziomo na podłożu bez przechylania, dolne nogi robota są całkowicie schowane (jak pokazano na poniższym rysunku) oraz że wszystkie cztery przeguby i końce stóp są płasko osadzone na podłożu, aby uda i podudzia robota nie były uciskane przez jego korpus.



3) Uruchom Go2

Po ustawieniu robota zgodnie z wymaganiami, uruchom go zgodnie z poniższymi instrukcjami: Najpierw naciśnij przycisk zasilania Go2 przez około 1 sekundę, a następnie przytrzymaj przycisk zasilania przez co najmniej 2 sekundy, po czym robot Go2 zostanie uruchomiony. Podczas procesu uruchamiania dioda LED na głowicy Go2 miga na zielono. Oczekaj 2 minuty, aż kontrolka głowicy będzie świecić na zielono, a korpus będzie ustawiony równoległe do podłoża. W tym momencie robot jest uruchomiony.



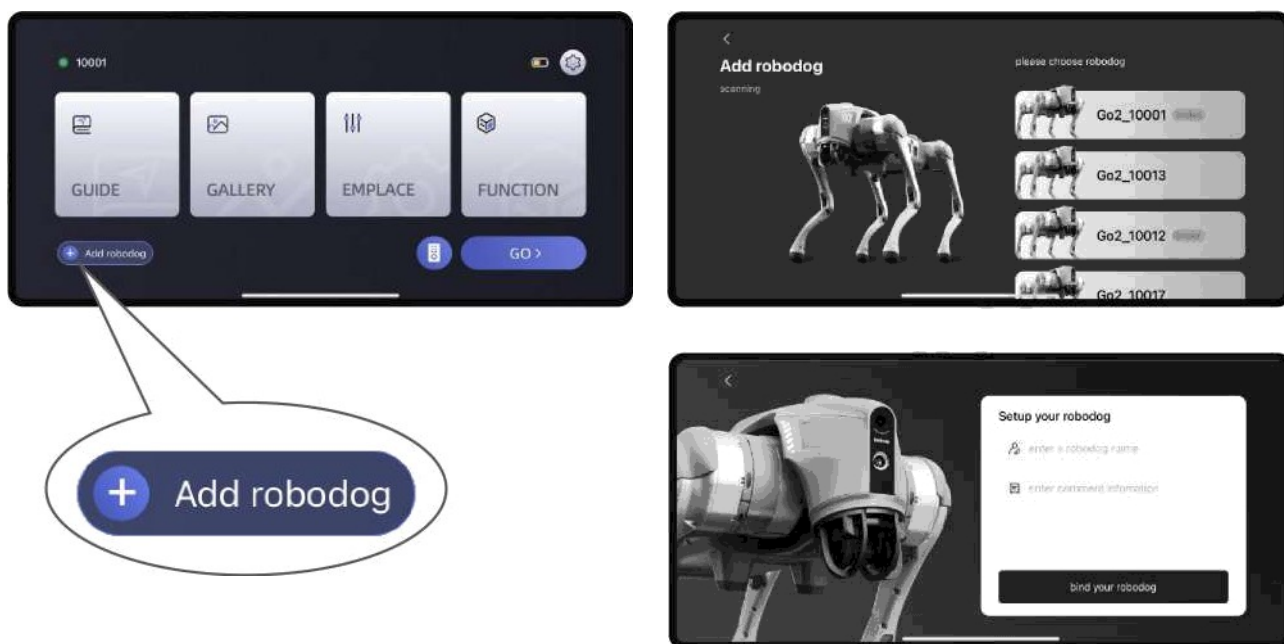
Long press+short press for 2 seconds

4) Połącz aplikację Unitree Go

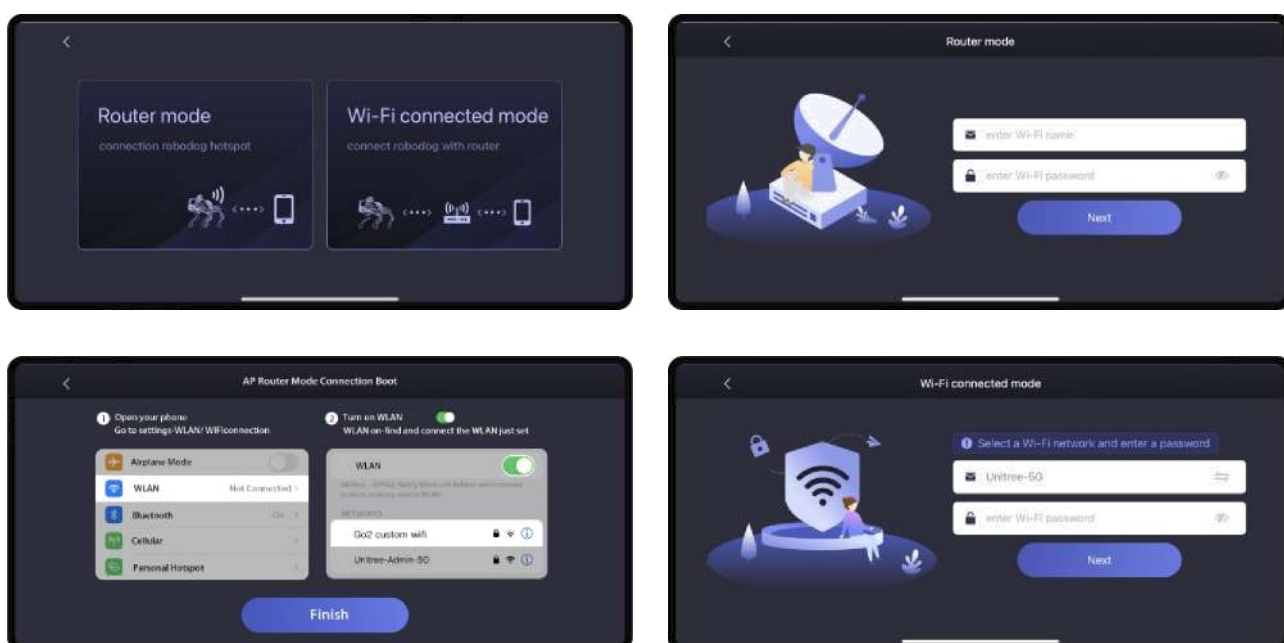
Pierwsze użycie wymaga powiązania. Podczas procesu powiązania włącz Bluetooth w telefonie i zbliż telefon do urządzenia Go2, aby zapewnić komunikację Bluetooth w czasie rzeczywistym.

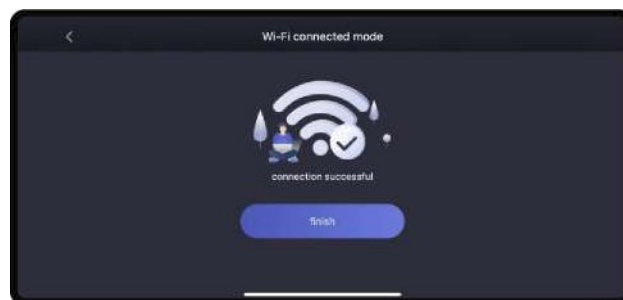
a) **Pobierz i zainstaluj** aplikację Unitree Go, a następnie zarejestruj się i zaloguj.

b) **Dodaj robota:** Strona główna – dodaj robota – otwórz Bluetooth, aby połączyć się z Go2 – ustaw informacje o robocie.



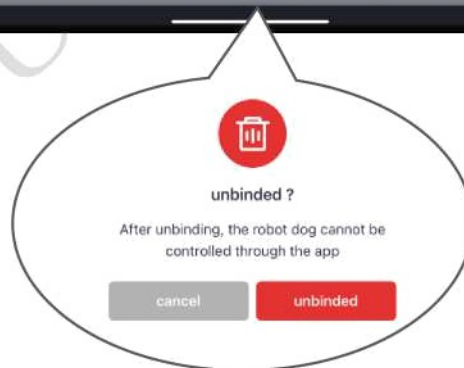
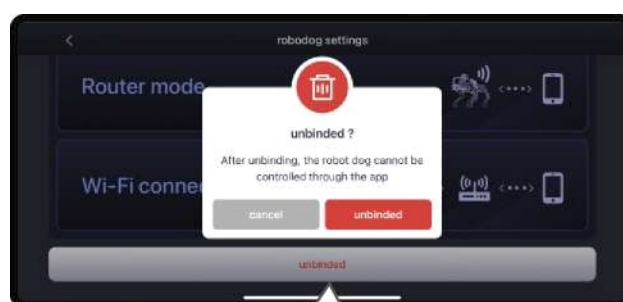
c) **Sparuj robota:** możesz wybrać tryb routera AP i tryb połączenia Wi-Fi, aby nawiązać połączenie. Po pomyślnym połączeniu możesz zapoznać się z wbudowanym samouczkiem, aby szybko opanować obsługę urządzenia.





Jak zmienić powiązanie konta?

Strona główna – Ustawienia – Ustawienia robota – Przełącz połączenie, wybierz opcję Odłącz, aby odłączyć połączony robota-psa. Po odłączeniu robota-psa może on zostać połączony przez innych użytkowników.



a) Podczas łączenia należy pozostawić włączoną funkcję Bluetooth w telefonie komórkowym!

b) Błąd połączenia Bluetooth: **aplikacja** Unitree Go wymaga uprawnień Bluetooth, proszę otworzyć uprawnienia Bluetooth Unitree Go w aplikacji.

c) If you find the robot dog cannot connect to the account, please contact the customer service.

5) Obsługa urządzenia Go2

0 Użyj aplikacji Unitree Go, aby sterować urządzeniem Go2

Po ukończeniu wbudowanego samouczka w aplikacji Unitree Go możesz używać aplikacji do sterowania urządzeniem Go2 zgodnie z własnymi preferencjami.

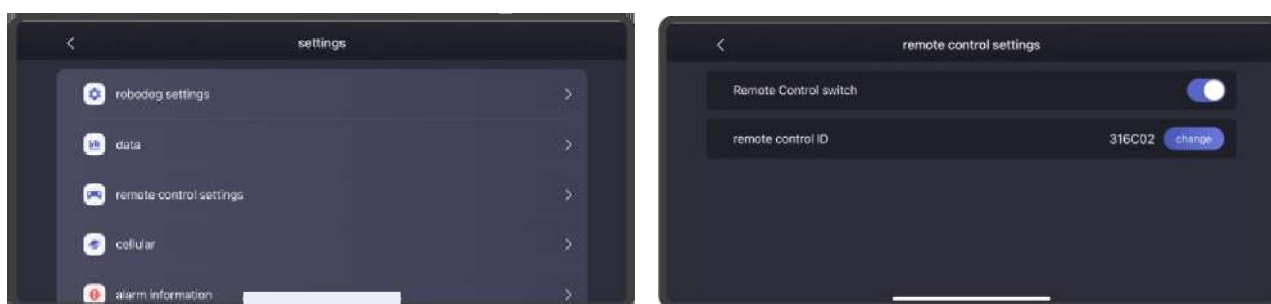


- Korzystaj z sterowania głosowego Go2

Obecnie funkcja głosowa Go2 w trybie offline obsługuje tylko rozmowy w języku chińskim. Jeśli użytkownicy chcą prowadzić rozmowy w języku angielskim, mogą poprosić ich o skorzystanie z aplikacji Benben Dog. Po zmianie systemu telefonu na angielski aplikacja może komunikować się z Benben Dog w języku angielskim i wydawać polecenia.

0 Sterowanie Go2 za pomocą pilota ręcznego (opcjonalnie)

Aby po raz pierwszy użyć pilota zdalnego sterowania, należy sparować go z aplikacją Unitree Go, [Ustawienia] > [Ustawienia pilota zdalnego sterowania] - włącz przełącznik pilota zdalnego sterowania, wprowadź odpowiedni kod pilota, a następnie sparuj go z modulem transmisji cyfrowej w psie-robotcie.



Wszystkie diody sygnału cyfrowego po lewej stronie pilota dwuręcznego są włączone, co oznacza, że połączenie zostało nawiązane.

Połączenie. W tym momencie możesz użyć instrukcji na pilocie, aby sterować psem-robotem i wykonać odpowiednie czynności.

lub-----o

Odwiedź aplikację Unitree Go, aby uruchomić więcej trybów sportowych!

K Go2 Użyj pilota towarzyszącego, aby sterować Go2 Krok 1:

Założ i uruchom pilota towarzyszącego.

a) Zapiąć pilota po prawej stronie ciała na pasku, stanąć po lewej stronie robota i utrzymywać tułów w tym samym kierunku co robot.

b) Naciśnij krótko przycisk zasilania na pilocie zdalnego sterowania, gdy kontrolka świeci się światłem ciągłym, uruchamianie jest zakończone, w tym momencie pilot zdalnego sterowania znajduje się w trybie kołyskowym.



Krok 2: Uruchom tryb śledzenia bocznego (ważny krok!)

a) Naciśnij dwukrotnie przycisk M, aby uruchomić tryb powolnego automatycznego podążania, maksymalna prędkość wynosi 1,5 rrf/s.

b) W trybie powolnego automatycznego podążania naciśnij dwukrotnie przycisk M, aby włączyć tryb szybkiego automatycznego podążania z maksymalną prędkością 3,0 cali/s.

Krok 3: Włącz/wyłącz funkcję omijania przeszkód

Naciśnij dwukrotnie przycisk L2, aby włączyć funkcję omijania przeszkód; naciśnij raz, aby wyłączyć funkcję omijania przeszkód.

Krok 4: Wyłącz funkcję automatycznego śledzenia

a) Krótko naciśnij przycisk M: zatrzymaj śledzenie i przejdź do trybu sterowania rockerem.

b) Włącz przełącznik: Przełącz przełącznik, aby natychmiast zatrzymać tryb śledzenia i przejść do trybu przełącznika.

c) Wyłącz: Naciśnij i przytrzymaj przycisk zasilania na pilocie towarzyszącym przez 2 sekundy, aby wyłączyć urządzenie.

d) Poziome ustawienie: Umieść pilota pomocniczego w pozycji poziomej.



Inne instrukcje obsługi (regulacja urządzenia)

a) Sterowanie za pomocą przełącznika kołyskowego: Gdy pilot zdalnego sterowania przechodzi w tryb kołyskowy, ruchem robota można sterować za pomocą przełącznika kołyskowego. W trybie sterowania za pomocą przełącznika kołyskowego pilot zdalnego sterowania można zdjąć z paska w celu sterowania. Jeśli po zdjęciu pilota zdalnego sterowania chcesz kontynuować korzystanie z funkcji automatycznego śledzenia, należy założyć pilota zdalnego sterowania, a następnie włączyć funkcję towarzyszenia.

b) Tryb wstawiania, opuszczania i tłumienia: Naciśnij dwukrotnie przycisk P, a robot będzie cyklicznie przełączał się między trybami opuszczania, tłumienia i wstawiania.

c) Przewrócenie na bok: Gdy robot przewróci się na bok, naciśnij przycisk P i przytrzymaj go przez 1 sekundę, aby powrócić do pozycji stojącej.

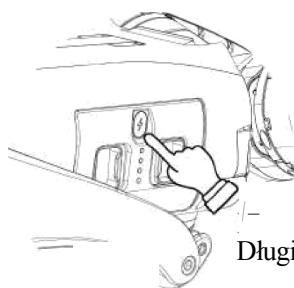
6) Wylączenie Go2

Przed wylączeniem upewnij się, że robot stoi na płaskiej powierzchni i znajduje się w stanie statycznego stania (pozycja korpusu robota jest taka sama jak w stanie początkowym po włączeniu zasilania, korpus jest poziomy, a robot znajduje się w stanie statycznego stania).

a) Ustaw robota w pozycji leżącej;

b) Po przejściu robota do pozycji leżącej, naciśnij krótko przycisk zasilania, a następnie naciśnij i przytrzymaj przycisk zasilania przez 2 sekundy, aby wyłączyć robota.

Po wylączeniu robota należy postępować zgodnie z wymaganiami dotyczącymi ustawienia ciała i ustawić duże i małe nogi oraz punkty biodrowe Go2, aby przygotować go do następnego uruchomienia. Jeśli nie będziesz używać Go2 przez dłuższy czas, wyjmij akumulator i postępuj zgodnie z instrukcją pakowania, aby umieścić Go2 w dedykowanej walizce.



Długie naciśnięcie + krótkie naciśnięcie przez 2 sekundy



Please make sure that the robot turned off in a damping state, otherwise the robot will fall heavily on the ground after it is turn down and powered off, which may cause damage to the robot body and certain potential hidden dangers! If the power on fails, please check if the robot body is placed correctly.

Objaśnienie nieprawidłowości

Podczas korzystania z robota czworonożnego Go2 mogą wystąpić nieprawidłowości w działaniu robota. Większość nieprawidłowości można opanować (istnieją rozwiązania), użytkownicy nie powinni panikować w przypadku wystąpienia takich problemów, należy przeczytać poniższe informacje i postępować zgodnie z poniższymi instrukcjami, aby rozwiązać problem.

Jeśli masz jakieś pytania, skontaktuj się z oficjalnym działem pomocy technicznej Unitree:

support@unitree.cc

1) Go2 nie wstaje po włączeniu, a dioda na głowie miga na czerwono

Głowica Go2 miga czerwonym światłem, co oznacza awarię zasilania. Sprawdź dokładnie, czy robot jest prawidłowo podłączony do zasilania, ustaw go ponownie, a następnie uruchom ponownie. Jeśli robot nadal nie wstaje, może to oznaczać nieprawidłowe działanie systemu lub awarię sprzętu. W takim przypadku należy skontaktować się z oficjalnym działem pomocy technicznej Unitree w celu rozwiązania problemu.

2) Błąd połączenia z aplikacją

Jeśli korzystasz z trybu połączenia AP, sprawdź, czy telefon komórkowy jest połączony z hotspotem AP wydanym przez Go2.

Jeśli korzystasz z trybu połączenia Wi-Fi, sprawdź, czy podłączona sieć Wi-Fi działa prawidłowo i czy można połączyć się z siecią zewnętrzną.

Jeśli korzystasz z trybu połączenia 4G, sprawdź aktualną sytuację ruchu w aplikacji w sekcji [Ustawienia] - >[Sieć komórkowa], aby upewnić się, że karta 4G IoT łączy się z siecią zewnętrzną.

3) Nie można używać aplikacji do sterowania Go2?

Go2 nie może być sterowany za pomocą pilota towarzyszącego, a aplikacja nie może sterować Go2 w tym samym czasie. Jeśli chcesz używać aplikacji do sterowania Go2, najpierw wyjdź z trybu podążania za boku. Naciśnij przycisk zasilania przez 2 sekundy, aby wyłączyć pilota. Następnie możesz używać aplikacji do sterowania Go2.

4) Nieprawidłowa postawa stojąca po włączeniu

Po włączeniu Go2, jeśli postawa podczas chodzenia jest nieprawidłowa i łatwo jest upaść itp., a ponowne uruchomienie robota nie rozwiązuje problemu, należy ponownie skalibrować przeguby robota zgodnie z odpowiednimi krokami w aplikacji Unitree Go.

Uwaga: Go2 został skalibrowany w ustawieniach fabrycznych, nie należy kalibrować przegubów podczas normalnego użytkowania! Aby ustalić, czy po wystąpieniu nieprawidłowości w działaniu Go2 konieczna jest ponowna kalibracja przegubów, należy skontaktować się z oficjalnym działem pomocy technicznej Unitree.

Dostęp do kalibracji połączeń w aplikacji znajduje się w menu [Ustawienia] ->[Dane] ->[Machine Dog]->[Informacje imu] ->[Kalibracja].

5) Radar przestaje się obracać pod wpływem siły zewnętrznej

Zwykle po ustąpieniu siły zewnętrznej radar automatycznie wznowia obrót. Jeśli nadal nie działa, można spróbować obrócić radar ręcznie. Jeśli problem nadal występuje

, spróbuj ponownie uruchomić Go2. Jeśli problem nie zostanie rozwiązany po ponownym uruchomieniu, możesz sprawdzić szczegóły awarii w aplikacji i skonsultować się z oficjalną pomocą techniczną Unitree

Ostrzeżenia

1) Przed wyłączeniem robota upewnij się, że leży on płasko, w przeciwnym razie po wyłączeniu i odłączeniu zasilania robot upadnie ciężko na ziemię, co może spowodować uszkodzenie korpusu i pozostawić pewne ukryte zagrożenia bezpieczeństwa!

2) Podczas wstawiania, gdy tarcie o podłoże jest niewystarczające lub stopy robota nie są stabilnie podparte, nie należy intensywnie obsługiwać robota w celu dostosowania jego pozycji (w tym pochylania, obracania, skręcania, regulacji wysokości kadłuba itp.), ponieważ może to spowodować upadek robota.

3) Proszę poruszać robotem po płaskim terenie. Jeśli poruszasz się po podłożu o niskim współczynniku tarcia, nie należy intensywnie eksploatować robota, ponieważ może to spowodować poślizg i upadek końcówki stopy.

4) Nominalna wytrzymałość robota wynosi około 1–2 godziny przy braku obciążenia, w pozycji statycznej i podczas chodzenia w pozycji pionowej. Zależy to od rzeczywistych warunków pracy robota, takich jak chodzenie z większą prędkością przez dłuższy czas, drastyczna zmiana pozycji ciała przez dłuższy czas podczas stania, stanie z ugiętymi nogami, bieganie z obciążeniem, chodzenie przy niższej wysokości ciała oraz teren z odpowiednimi nierównościami i nachyleniami, co skraca czas wytrzymałości. (Niska wysokość ciała i większe zgięcie kolan powodują większe obciążenie silników, a tym samym znacznie szybszy wzrost zużycia energii i towarzyszące mu nagrzewanie silników).

5) Ponieważ poziom umiejętności operatora jest różny. Ze względów bezpieczeństwa nie zaleca się obecnie, aby robot chodził po schodach wyższych niż 16 cm, w przeciwnym razie istnieje ryzyko potknięcia się o stopę z powodu nieprawidłowej obsługi. W przypadku napotkania pofałdowanego podłoża operator powinien również zachować ostrożność i zmniejszyć prędkość robota. (Wersja AIR ma maksymalną wysokość pokonywania spadków wynoszącą 15 cm).

6) Go2 jest przystosowany do pozytywnego kąta wspinaczki wynoszącego mniej niż lub równe 40° . W przypadku większego kąta wspinaczki (około 40° lub więcej) korpus robota może dryfować w bok, a bezpośrednie skręty na zboczach o dużym nachyleniu mogą spowodować utratę stabilności robota; należy zmniejszyć prędkość chodzenia podczas wspinaczki; wymagana jest odpowiednia kontrola przez operatora (maksymalne nachylenie wynosi 30° dla wersji AIR).

7) Go2 może osiągnąć maksymalną prędkość 3,5 m/s na płaskim terenie. (Maksymalna prędkość 2,5 cala/s w wersji AIR).

8) Kończówka stopy robota jest elementem zużywalnym, a zapasowa końcówka stopy zostanie dołączona do dostawy. Szczególnie podczas chodzenia po stosunkowo nierównym podłożu ulega ona poważnemu zużyciu. W przypadku widocznego zużycia podkładki stopy, uszkodzenia lub głośnego hałasu podczas chodzenia robota po podłożu, należy niezwłocznie wymienić końcówkę stopy, aby uniknąć uszkodzenia stopy i nieprawidłowego działania robota.

- 9) Zabrania się używania robota w miejscach o skomplikowanym terenie, na mokrej powierzchni, na podłożu pokrytym różnymi przedmiotami, na terenie pofałdowanym (stopnie wyższe niż 1 cm itp.) oraz na pochyłościach o dużym nachyleniu (ponad 41°) i w pobliżu ostrych przedmiotów.
- 10) Podczas ruchu w stawach, takich jak kolano, może dojść do przytrzaśnięcia dłoni, należy zachować ostrożność.

Zastrzeżenie

Aby uniknąć naruszenia przepisów prawa, ewentualnych obrażeń i szkód, należy przestrzegać wszystkich poniższych zasad:

1) Ten produkt nie jest zabawką i nie jest przeznaczony do użytku przez osoby poniżej 14 roku życia. Przechowuj w miejscu niedostępnym dla dzieci i zachowaj ostrożność podczas obsługi w obecności dzieci.

2) Przed użyciem produktu należy uważnie przeczytać niniejszy artykuł, zapoznać się z prawidłowym sposobem użytkowania produktu oraz przysługującymi prawami, obowiązkami i instrukcjami bezpieczeństwa. Użycie produktu oznacza, że użytkownik uważnie przeczytał, zrozumiał, zaakceptował i przyjął wszystkie warunki i treść niniejszego artykułu. Użytkownicy nie ponoszą odpowiedzialności za swoje działania i wszelkie wynikające z nich konsekwencje. Użytkownicy zobowiązują się do używania tego produktu wyłącznie do celów zgodnych z prawem i wyrażają zgodę na niniejsze warunki oraz wszelkie odpowiednie zasady lub wytyczne, które może ustanowić firma Unitree.

3) W najszerszym zakresie dozwolonym przez prawo, firma Unitree nie udziela żadnych wyraźnych ani dorozumianych gwarancji dotyczących tego produktu, w tym między innymi dorozumianych gwarancji przydatności handlowej, przydatności do określonego celu lub nienaruszalności praw. W najszerszym zakresie dozwolonym przez prawo firma Unitree zrzeka się wszelkiej odpowiedzialności za szkody wynikające z nieprawidłowego użytkowania produktu przez użytkownika zgodnie z niniejszym dokumentem. Firma Unitree nie ponosi odpowiedzialności za żadne szkody pośrednie, wynikowe, karne, przypadkowe, szczególne lub przykładowe, w tym szkody poniesione w wyniku zakupu, użytkowania lub niemożności użytkowania produktu (nawet jeśli firma Unitree została poinformowana o możliwości wystąpienia takich szkód). W najszerszym zakresie dozwolonym przez prawo, w żadnym wypadku całkowita odpowiedzialność Unitree wobec użytkownika (na podstawie umowy lub w inny sposób) za wszelkie szkody, straty i działania wynikające z lub związane z użytkowaniem produktu nie przekroczy kwoty zapłaconej przez użytkownika na rzecz Unitree za produkt (jeśli dotyczy).

4) Unitree Robotics nie gwarantuje, że dostarczone produkty/usługi są całkowicie wolne od wad i w pełni spełniają wymagania klienta.

5) Produkt nie może być rozbierany na części, modyfikowany ani konserwowany w sposób nieformalny. Unitree nie ponosi żadnej odpowiedzialności za wszelkie awarie i uszkodzenia spowodowane powyższymi działaniami.

6) Niniejszy produkt jest surowo zabroniony w nietypowych warunkach (takich jak wysoka temperatura, ekstremalne zimno, korozja chemiczna, pęcherze ogniowe) oraz w innych scenariuszach eksploatacji i użytkowania. Firma Unitree nie ponosi żadnej odpowiedzialności za wszelkie awarie i uszkodzenia spowodowane powyższymi czynnikami.

7) W przypadku normalnego użytkowania produktu, normalnego zużycia części i komponentów oraz starzenia się baterii spowodowanego awarią i ryzykiem obciążenia wynikającym z normalnego użytkowania produktu, firma Unitree nie ponosi odpowiedzialności za odpowiednie konsekwencje i zobowiązania.

8) Przepisy prawa niektórych krajów mogą zabraniać wyłączenia warunków gwarancji, więc prawa użytkownika w różnych krajach mogą się różnić.

9) Unitree zastrzega sobie prawo do interpretacji powyższych warunków zgodnie z obowiązującymi przepisami prawa. Unitree zastrzega sobie prawo do aktualizacji, zmiany lub wygaśnięcia niniejszych Warunków w dowolnym momencie bez uprzedniego powiadomienia.

