

Walker C1 快速上手指南

优 必 选
UBTECH

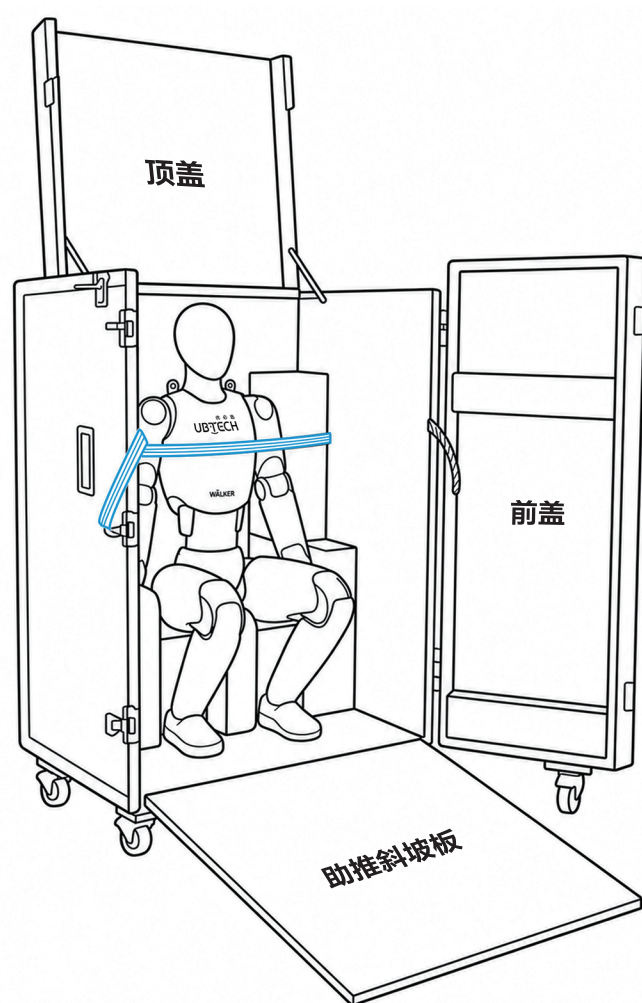


图1

1 出箱前准备

为保障操作安全，建议观看指引视频后操作；建议两人协同，并确保单机操作区域 $\geq 4\text{ m}^2$ ($2\text{ m} \times 2\text{ m}$)、协同通道宽度 $\geq 1.5\text{ m}$

1. 锁紧航空箱两侧及后方车轮，打开航空箱顶盖，取出机器人上方和前方的珍珠棉（图1）
2. 打开航空箱前盖，解开固定带拉下助推斜坡板（图1）

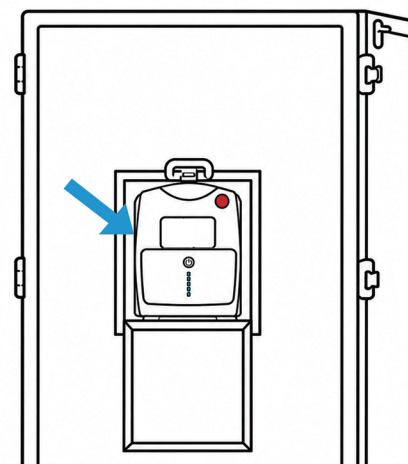


图2

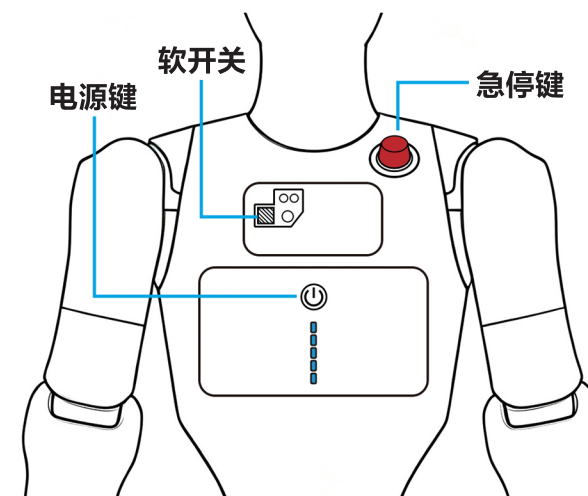


图3

2 开机

1. 打开航空箱后盖小门，长按机器人背部电源键5秒，等待电源指示灯常亮（图2）
2. 取下电源键上方盖板，长按方形软开关，待背部风扇转动并吹出热风后即可松开（图3）
3. 头部显示屏亮起表示机器人开始启动，完成启动约需2分钟

如需了解日常通用开机流程及详细功能说明，请扫码查看完整产品使用手册

3 自主出箱

1. 待机器人语音播报“已进入遥控模式，您可以开始使用了”后，即可解开机器人身上的安全带
2. 从珍珠棉中取出遥控器，长按遥控器电源键开机；当遥控器屏幕左上角的信号图标无叉号时，即表示连接成功
3. 遥控前，请确认助推斜坡板周围1米范围内无任何障碍物（图4）
4. 按住遥控器SE键并左推T4，等待机器人自主站起，沿助推斜坡板行走至平地并站定，即表示出箱成功（图5）

如需使用吊架开机出箱，请扫码查看完整产品使用手册

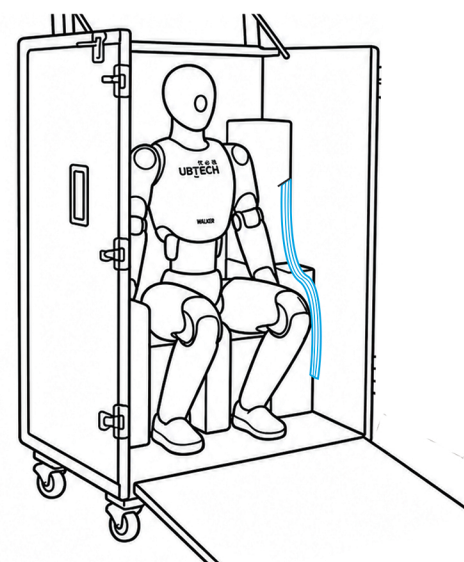


图4

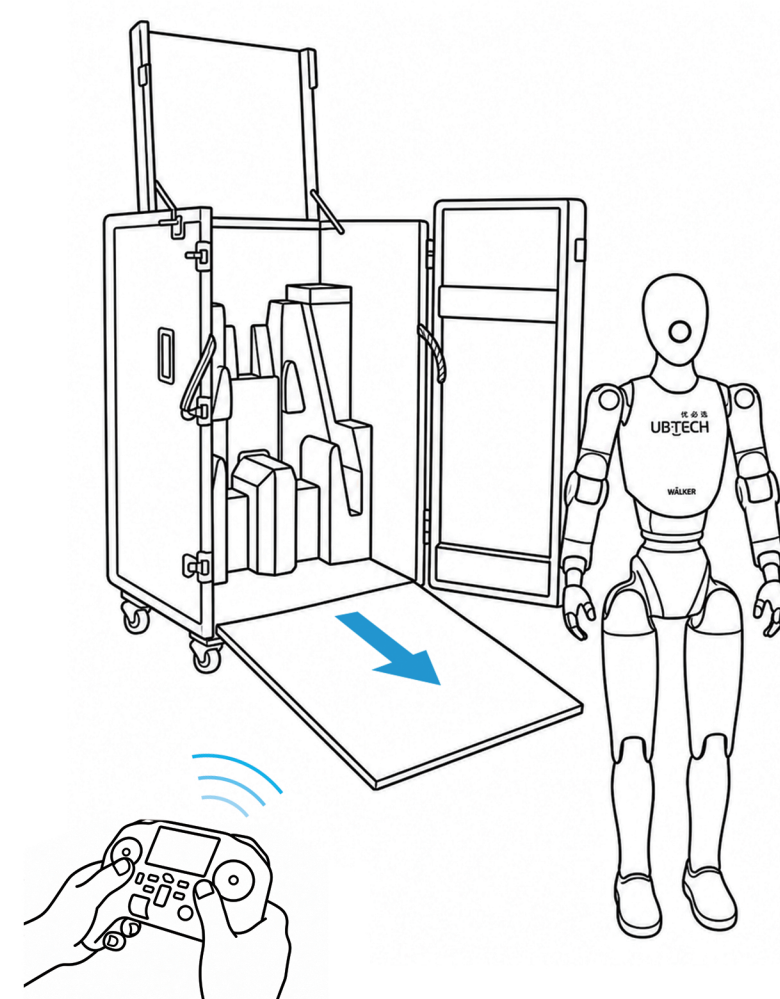


图5

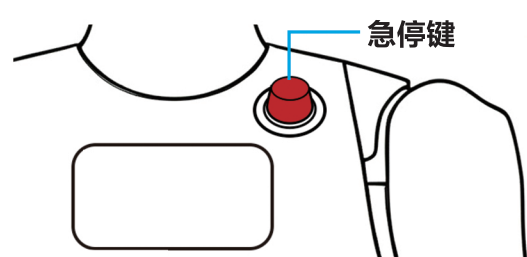


图6

4 急停

1. 如遇紧急情况，请立即拍下机器人身后急停按钮，锁定所有电机（图6）
2. 注意按下急停按钮后机器人无法自主平衡，需用吊架吊起机器人并关机重启

5 关机

1. 先遥控机器人到力控站立模式（SE+4键），再遥控到锁位模式（SE+2键），确认机器人关节完全锁住（图7）
2. 将吊架吊钩挂入机器人吊环并扣紧，升高吊架吊臂，确认机器人脚掌离地，四肢自然下垂（图8）
3. 长按电源键，电源指示灯熄灭即表示关机成功

如需了解回箱操作，请扫码查看完整产品使用手册



图7

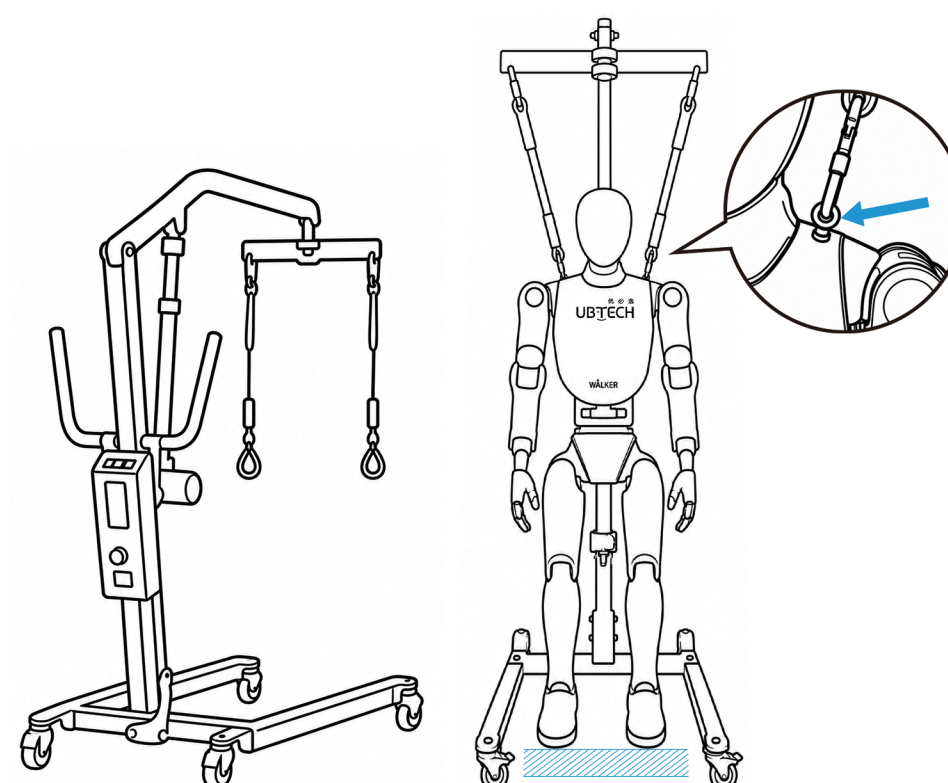


图8

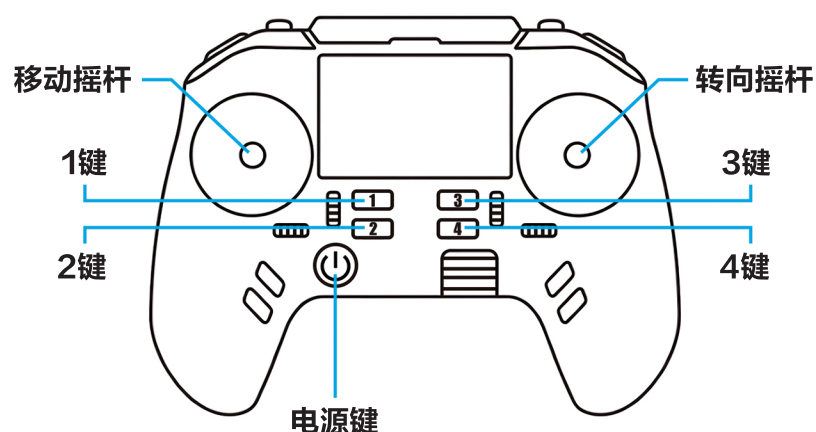
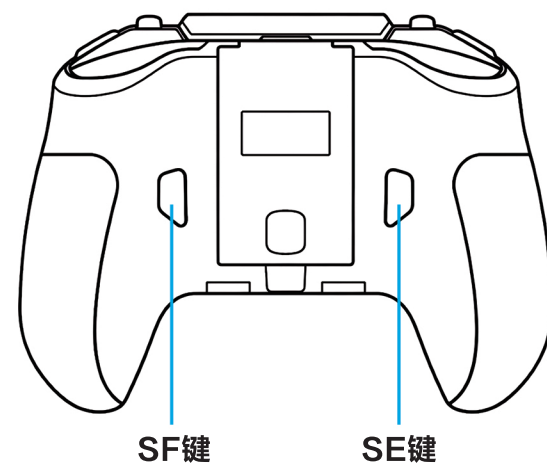


图9



6 遥控操作

- | | | | |
|-------|---------|------------|--------|
| SE+1键 | 回零+收腿 | SE+左摇杆上/下推 | 往前/后移动 |
| SE+2键 | 锁位模式 | SE+左摇杆左/右推 | 往左/右移动 |
| SE+4键 | 力控站立模式 | SE+右摇杆左/右推 | 往左/右转身 |
| 1键 | 切换为行走步态 | SE+T4键左推 | 出箱模式 |

更多遥控操作，请扫码查看完整产品使用手册

包装清单

- 机器人本体*1台
- 遥控器*1个
- 模型手*1对

- 电源适配器*1个
- 电池*1块（机身内置）
- 电池直充转接线*1根

- 伺服急停线*1根
- 背部把手*1个
- 吊环*1组

- 快速上手指南*1张
- 合格证*1张



产品使用手册