



Robot de servicii cu inteligență artificială Timo

Manual de utilizare

versiune : V6.1.8

Suzhou Alpha Robotics Corp., Ltd.

目 录

Capitolul 1 Prefață	3
Capitolul 2 Declarație privind drepturile de autor	3
Capitolul 3 Introducerea produsului	3
3.1 Descrierea caracteristicilor principale	3
3.2 Prezentarea funcțională	4
3.2.1 Interacțiune vocală:	4
3.2.2 Recunoaștere facială:	4
3.2.3 Control prin ecran tactil:	5
3.2.4 Mișcarea inteligentă a articulațiilor brațelor:	5
3.2.5 Navigație autonomă și evitarea obstacolelor:	5
Capitolul 4 Precauții de utilizare	5
Capitolul 5 Măsuri de siguranță	6
Capitolul 6 Comutare și mapare	7
6.1 PORIT/OPRIT	7
6.2 Oprire de urgență	8
6.3 Realizarea hărții	8
Necesar înainte de realizarea unei hărți:	8
6.3.2 Pași de mapare :	8
Capitolul 7 Funcția software	13
7.1 Înregistrarea membrilor	13
7.2 Navigație automată	14
Setarea hărții interioare	15
Setarea punctului de navigare	15
Punct de bun venit - Setarea	16
Setare de ghidare cu o singură tastă	16
7.3 Divertisment.....	16
7.4 Manualul Serviciului Clienți	17
7.5 Setări de sistem	17
7.6 Setări de rețea	18
7.6.1 Conectarea la o rețea wireless externă	18
7.6.2 Verificarea stării rețelei de ieșire	19
7.7 Setarea volumului	19
7.8 Setare viteză	20

7.9 Salvați harta	20
7.10 Restaurarea Hărții	20
7.11 Gestionarea încărcării	21
7.12 Resetare la setările din fabrică	21
7.13 Verificarea actualizărilor	22
7.14 Gestionarea parolelor	22
7.15 Despre BOT	23
7.16 Oprește	23
7.17 Poziționare manuală	24
Faceți clic pe pictograma de poziționare manuală pentru a localiza normal.	24
7.18 Setări de evaluare	24
7.19 Gestionarea butoanelor	25
7.20 Informații de stare	25
7.21 Setări de navigare	26
7.22 Alte setări	26
7.24 Starea de sănătate	27
7.25 Interacțiune vocală	27
7.26 Redare anunț video	28
Capitolul 8 Cele mai bune practici	28
8.1 Pornirea robotului de pe stația de încărcare	28
8.2 Harta nouă	28
8.3 Ghid	28
8.4 Interacțiunea om-computer	28
Capitolul 9 Întreținere	29
9.1 Încărcare	29
9.2 Curățarea roților	29
Capitolul 10 Ambalare și manipulare	29
10.1 Transport pe distanțe scurte	29
10.2 Transport pe distanțe lungi	30
Capitolul 11 Defecțiuni frecvente și soluții	30

Capitolul 1 Prefață

Vă mulțumim pentru achiziționarea robotului nostru cu inteligență artificială, Timo, de la Suzhou Alpha Robotics Corp., Ltd.!

Acest manual prezintă pe scurt diverse funcții, care vă vor ghida bine în utilizarea mașinii. În același timp, va fi oferită o serie de soluții premium și de înaltă calitate pentru a vă oferi o experiență de service completă!

Vă rugăm să citiți cu atenție acest manual înainte de a utiliza mașina

Capitolul 2 Declarație privind drepturile de autor

Suzhou Alpha Robotics Corp., Ltd. (denumită în continuare „Alpha Robotics”) își rezervă toate drepturile de a modifica acest manual și asigură că informațiile oferite sunt corecte și fiabile.

Vă rugăm să rețineți că:

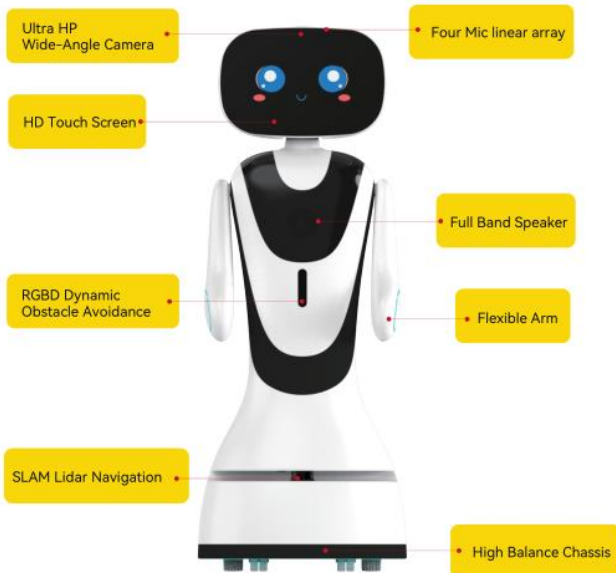
1. Acest manual este întocmit pentru a îndeplini cerințele seriei de produse a companiei și este permis ca mașina achiziționată de dumneavoastră să nu fie echipată cu toate funcțiile specificate.
2. În ceea ce privește brevetele, drepturile de autor, mărcile comerciale și alte proprietăți intelectuale, nu aveți voie să utilizați produsele noastre sau documentele aferente până când sau numai dacă obțineți aprobarea sau autorizație din partea Alpha Robotics, care însă nu țin de responsabilitatea Alpha Robotics.
3. Alpha Robotics își rezervă toate drepturile asupra acestui manual, iar utilizatorii nu trebuie să difuzeze, să copieze sau să modifice niciun conținut al acestui manual.

Capitolul 3 Introducerea produsului

3.1 Descrierea caracteristicilor principale

Timo Reception Robot

Mainly used in schools, nursing homes, training institutions, retail stores, etc.



Function Brief



Basic Specifications

Name:	Timo Reception Robot
Size:	L460*W460*H1200mm
Weight:	19kg
Speed:	0-1.2m/s
EnduranceTime:	≤8h
Charging Time:	3-4h
Screen size:	13.3"
Position Precision:	±50mm
Navigation Mode:	Laser Navigation
Battery Capacity:	20Ah
DOF:	6 Degrees of Freedom
Control System:	Android
Power:	40W



3.2 Prezentarea funcțională



3.2.1 Interacțiune vocală:

Utilizatorii pot comunica verbal cu robotul. În loc să se bazeze doar pe comenzi sau propoziții fixe, robotul poate căuta informații pe internet și poate oferi răspunsuri la diverse întrebări. Astfel, utilizatorii și robotul pot purta conversații într-un mod mai liber.

3.2.2 Recunoaștere facială:

După înregistrarea feței utilizatorului, robotul o poate recunoaște la utilizările ulterioare.

3.2.3 Control prin ecran tactil:

Ecranul prezintă harta camerei de zi, iar utilizatorul poate indica pe ecran punctul unde dorește să se deplaseze robotul. Toate mesajele dintre utilizator și robot apar pe ecran. De asemenea, ecranul poate reda fișiere audio și video.

3.2.4 Mișcarea inteligentă a articulațiilor brațelor:

În timpul navigării, brațul robotului se balansează înainte și înapoi.

Capul robotului se poate balansa în sus și în jos, la stânga și la dreapta în scenarii precum recepție, cântat și dans .

3.2.5 Navigație fără traseu fix și evitare a obstacolelor:

Robotul se poate deplasa fără a se baza pe restricții externe, cum ar fi benzile magnetice, folosind doar senzorii laser pentru navigare autonomă și evitare a obstacolelor. Harta scanată poate fi restaurată la următoarea pornire a robotului.

Capitolul 4 Precauții de utilizare

1. Vă rugăm să nu întrerupeți frecvent alimentarea cu energie electrică în timpul funcționării sistemului, în cazul oricărei defecțiuni accidentale a produsului. Înainte de a opri robotul, vă rugăm să faceți clic pe butonul de oprire de pe interfața software. Funcționarea neregulată poate duce cu ușurință la deteriorarea produsului.
2. Numai în caz de urgență, NU apăsați „Comutatorul de oprire de urgență” pentru a prelungi durata de viață a mașinii.
3. NU asamblați și dezamblați robotul sau orice piesă de schimb a robotului singur, din cauza temperaturii ridicate. precizie.
4. Când robotul este în proces de lucru, NU deschideți carcasa exterioară, deoarece orice atingere neglijentă a pieselor electronice în mișcare ar putea provoca daune inutile persoanelor sau produselor .
5. Evitați lovirea sau lovirea acestui produs.
6. Când robotul este în proces de lucru, NU forțați schimbarea direcției de mișcare pentru a nu provoca daune inutile persoanelor sau produselor .
7. Este obligatoriu să utilizați încărcătorul echipat original și să introduceți bateria în pachetul de baterii instalat original, toate acestea trebuind să fie, de asemenea, sub supravegherea cuiva. NU uitați să deconectați încărcătorul după ce acesta termină. încărcare.
8. Bateria, încărcătorul și accesoriiile specificate de producător pot fi utilizate doar. Orice alte tipuri de utilizare, care ar putea duce la pericole, nu se încadrează în sfera garanției. termeni.
9. Orice curățare chimică este interzisă și puteți folosi o cârpă curată și uscată pentru a șterge praful de pe suprafață. Acest produs conține componente electronice încorporate și trebuie neapărat impermeabil.
10. Vă rugăm să gestionați deșeurile și accesoriiile în conformitate cu reglementările locale relevante privind protecția mediului.
11. În cazul oricărei pierderi de date, se recomandă ca utilizatorul să facă o copie de rezervă a documentelor importante, în special atunci când software-ul și firmware-ul sunt pe cale să fie actualizate. Compania noastră nu va fi responsabilă pentru nicio pierdere de date cauzată. aici.
12. În timpul procesului de reparare a produselor defecte, compania va recupera toate datele și va reveni la setările implicite ale producătorului.
13. Nu se va acorda nicio notificare prealabilă privind modificările de produs. Ne cerem scuze pentru orice inconvenient. cauzat.
14. Pentru orice problemă, vă rugăm să contactați direct serviciul nostru de clienți. serviciu.

Capitolul 5 Măsuri de siguranță

Înainte de instalare, utilizare, transport, întreținere și reparare, vă rugăm să citiți cu atenție și să stăpâniți conținutul acestui manual și al anexei relevante. Asigurați-vă că operați echipamentul după ce v-ați familiarizat pe deplin cu toate măsurile de siguranță și aspectele care necesită atenție. Următoarele măsuri de precauție sunt împărțite în cinci categorii principale: „Pericol”, „Atenție”, „Forță”, „Interzis”. "Important".



Obligativu (Aspecte care trebuie respectate)

- (1) Acest manual de utilizare face parte din materialele tehnice referitoare la conținutul corpului robotului. Pentru a asigura utilizarea normală a acestui sistem și întreținerea și repararea corespunzătoare, inclusiv profilul produsului, precauțiile de utilizare, precauțiile de siguranță, instrucțiunile produsului, instalarea și așa mai departe, vă rugăm să citiți cu atenție și să înțelegeți pe deplin acest manual înainte de utilizare.
- (2) În plus, detalii privind măsurile de siguranță sunt menționate în capitolul „Siguranță”, vă rugăm să îl citiți cu atenție înainte de utilizare.



Pericol (Operarea greșită poate provoca vătămări corporale sau decesul persoanelor)

- (1) Produsul este furnizat cu o baterie de 24V, dar nu se garantează că piesele de schimb individuale se încadrează în limita a 36V, o tensiune de siguranță accesibilă pentru oameni. În timpul funcționării, orice atingere a pieselor electronice în mișcare este strict interzisă, în cazul în care robotul sau persoanele ar putea provoca daune inutile.
- (2) Produsul se încarcă la 220V AC. Aveți grijă la electrocutarea la conectare. Vă rugăm să rețineți că bateria cu litium este vulnerabilă și explozivă. Pentru sănătatea și proprietatea dumneavoastră, se recomandă ca încărcarea să fie efectuată sub supravegherea unei persoane pentru a evita orice risc de explozie și incendiu. Nu uitați să deconectați încărcătorul după ce robotul a terminat de încărcat. NU agitați bateria pe parcursul întregului proces menționat mai sus.
- (3) Orice piesă individuală nu este atât de sigură conform standardelor alimentare încât să NU o consumați și să păstrați piesele de schimb departe de alimente.
- (4) Vă rugăm să nu lăsați produsul la îndemâna minorilor și persoanelor în vârstă, cu excepția cazului în care acestea se află în custodia lor.



Atenție (Operarea greșită poate cauza daune ireversibile sau grave robotului)

- (1) Unele dintre ilustrațiile din acest manual sunt realizate după descoperirea carcasei robotului pentru a specifica mai bine robotul, prin urmare, atunci când lucrați cu astfel de piese, asigurați-vă că recuperați carcasa și îl operați conform specificațiilor.
- (2) Graficele și imaginile din acest manual sunt doar pentru referință și pot fi ușor diferite de produsul real achiziționat.

- (3) Manualele sunt uneori modificate corespunzător datorită îmbunătățirilor produsului, modificărilor specificațiilor și utilizării mai ușoare a manualelor. Manualul revizuit va fi publicat într-o versiune revizuită.
- (4) În cazul pierderii sau deteriorării, vă rugăm să contactați direct reprezentantul de vânzări dacă doriți să rezervați manualul și să urmați instrucțiunile de achiziție.
- (5) Nu vom fi responsabili pentru nicio modificare fără autorizație, care, de asemenea, nu se încadrează în sfera de garanție.



Interzis (Materie exclusă de la utilizare)

- (1) Carcasa produsului este fabricată din plastic ABS. Vă rugăm să o feriți de componente metalice sau obiecte ascuțite.
- (2) Când robotul este în proces de lucru, NU îl forțați puternic să schimbe direcția de mișcare.
- (3) Produsul este echipat cu server și IPC, astfel încât persoanelor neprofesioniste le este interzis să deschidă capacul din spate sau să conecteze și să deconecteze cablul electric.
- (4) Vă rugăm să țineți clienții departe de a atinge întrerupătorul PORNIT/OPRIT și întrerupătorul de oprire de urgență.
- (5) Vă rugăm să îl lăsați într-un loc uscat, răcoros și întunecat. NU îl puneți cu susul în jos sau înclinat.



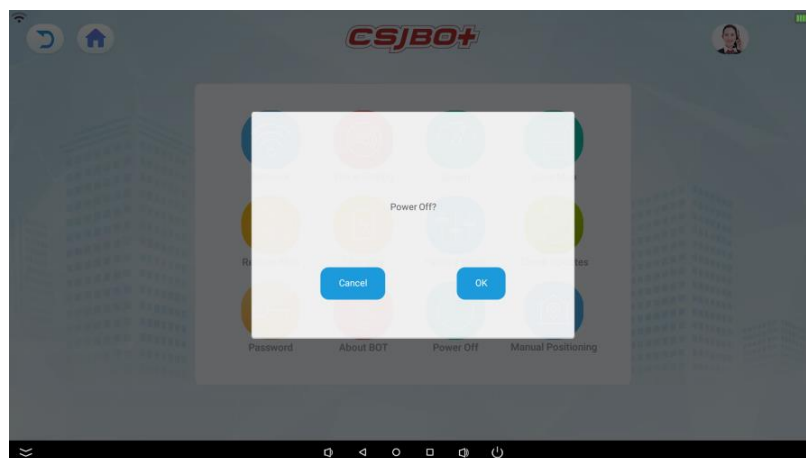
Important

- (1) În situații de urgență, apăsați rapid butonul de oprire de urgență pentru a întrerupe curentul electric de la părțile mobile și a opri robotul. Numai după rezolvarea urgenței puteți elibera butonul de oprire de urgență și puteți reveni la funcționarea normală. Pentru a debloca oprirea de urgență, procedați după cum urmează: Rotiți butonul de oprire de urgență spre dreapta.

Capitolul 6 Comutare și mapare

6.1 PORNIT/OPRIT

- (1) Verificați dacă „întrerupătorul de oprire de urgență” din spatele robotului este deblocat din starea de oprire de urgență. Dacă nu, rotiți „întrerupătorul de oprire de urgență” roșu din spatele robotului pentru a debloca oprirea de urgență.
- (2) Apăsați butonul de pornire și oprire de pe pieptul robotului pentru a porni robotul.
- (3) Faceți clic pe pictograma de închidere din pagina de setări a sistemului și faceți clic pe OK în fereastra pop-up, afișată după cum urmează:



6.2 Oprire de urgență

- (1) Când apare o urgență, apăsați butonul de oprire de urgență pentru a activa partea de mișcare a întreruperii alimentării, robotul oprește toate acțiune.
- (2) Rotiți comutatorul de oprire de urgență la dreapta pentru a debloca oprirea de urgență. funcție.

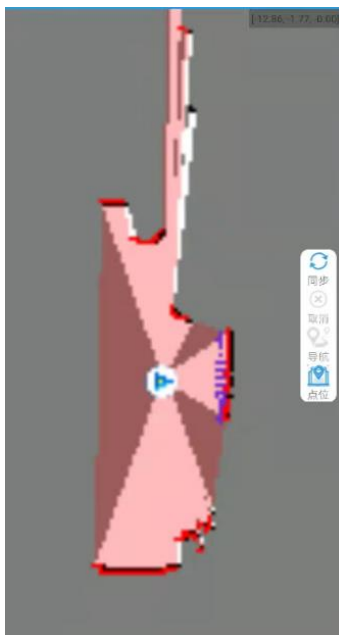
6.3 Construirea hărții

Necesar înainte de a construi o hartă:

- (1) Asigurați-vă că este o zonă goală sau cu puține persoane în zonă.
- (2) Îndepărtați toate obiectele mișcătoare frecvent din zonă.
- (3) În ceea ce privește obiectele care pot reflecta, transmite și absorbi lumină, în anumite condiții permise, se pot lipi mai multe materiale obișnuite pe zona de domeniu plan unde radarul laser poate reflecta.
- (4) Asigurați-vă că obiectele de mai jos nu se află în zonă: obiecte cu reflexie slabă, de exemplu, obiecte negre, întunecate; ochelari; oglindă, oțel inoxidabil care reflectă obiectele.

6.3.2 Pași de mapare :

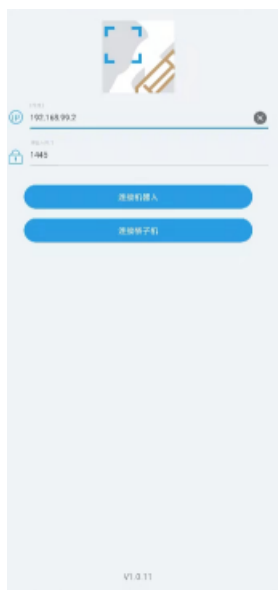
- (1) Împingeți roboții către punctul de pornire de unde porniți robotul. Pentru a genera o hartă de înaltă calitate, cel mai bine este ca robotul să fie orientat spre un perete drept atunci când scanează harta, iar radarul poate scana cât mai multe puncte eficiente posibil, așa cum se arată mai jos:



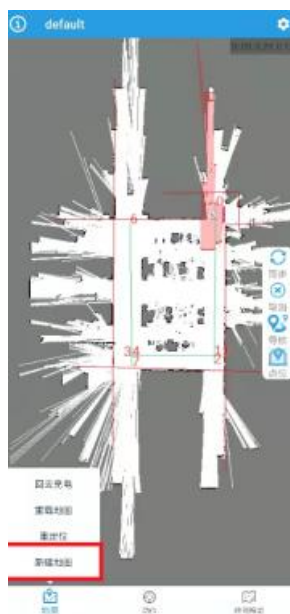
(2) Selectați hotspotul robotului pe rețeaua Wi-Fi a telefonului mobil și conectați-l.

(3) Deschideți software-ul CsjRobotStudio.apk pe telefonul mobil, faceți clic pe „Conectare la robot” după deschidere, introduceți adresa IP 192.168.99.2 și faceți clic pe butonul Conectare robot pentru a accesa pagina hărții, afișată după cum urmează:

Dacă harta scanată este înclinată, opriți robotul și împingeți-l spre stația de încărcare pentru a-l reporni. Dacă continuați să scanați harta, harta scanată va fi de calitate slabă și este ușor să-și piardă poziția.



(4) După ce faceți clic pe butonul „Creează hartă”, puteți începe să creați o hartă nouă, așa cum se arată mai jos:

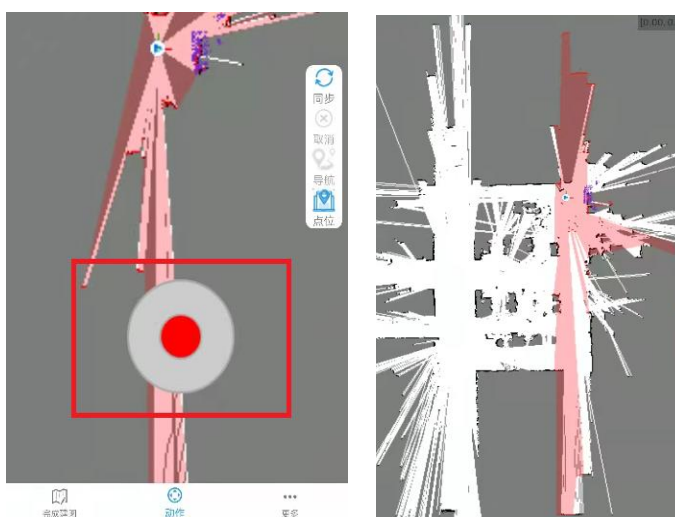


(5) Construiește o hartă nouă

După accesarea paginii [Scanare hartă], puteți utiliza joystick-ul pentru a controla robotul, glisați joystick-ul pentru a controla robotul să se deplaseze, după cum se arată mai jos:

Când întâlnești o curbă, trebuie să aștepti puțin, să lași harta să se actualizeze în RobotStudio și apoi să controlezi mersul.

Încercați să asigurați integritatea hărții. Pe traseul posibil de deplasare al mașinii, toate zonele înconjurătoare de 360 de grade trebuie detectate de radar. Scopul este de a crește integritatea hărții și de a crea mai multe puncte de referință pentru potrivirea cu laser.



(6) Salvați harta

După ce harta a fost scanată, duceți robotul în apropierea stației de încărcare, apoi apăsați butonul de oprire de urgență pentru a împinge încet robotul către stația de încărcare. Faceți clic pe butonul [Salvare hartă] din colțul din dreapta sus și puteți completa numele hărții dorite în caseta de introducere. Valoarea implicită este implicită. Dacă apare mesajul [harta există deja, vă rugăm să bifați opțiunea de suprascrisere], trebuie să

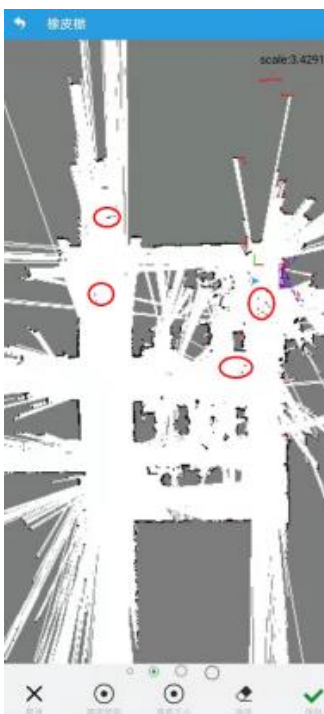
bifați butonul radio [suprascrisiere hartă].



(7) Editare hartă: Operațiune de ștergere

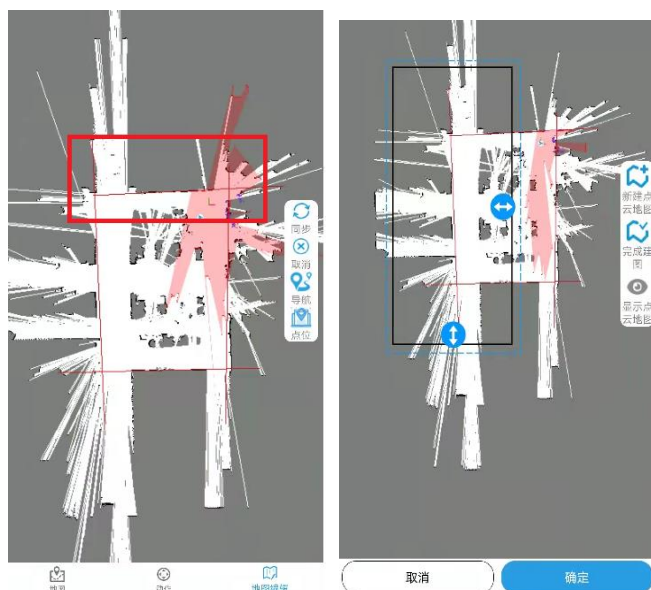
Pe pagina principală (Modul de navigare), faceți clic pe butonul [Editare hartă], apoi pe [Razieră]. Radiera albă va șterge obiectele în mișcare (persoane în zona cunoscută, obiecte în mișcare), așa cum se arată mai jos:

Trageți și plasați pe ecran pentru a seta anumite zone ale grilei ca zone negre, albe sau gri. În același timp, puteți alege și dimensiunea și culoarea radierii.



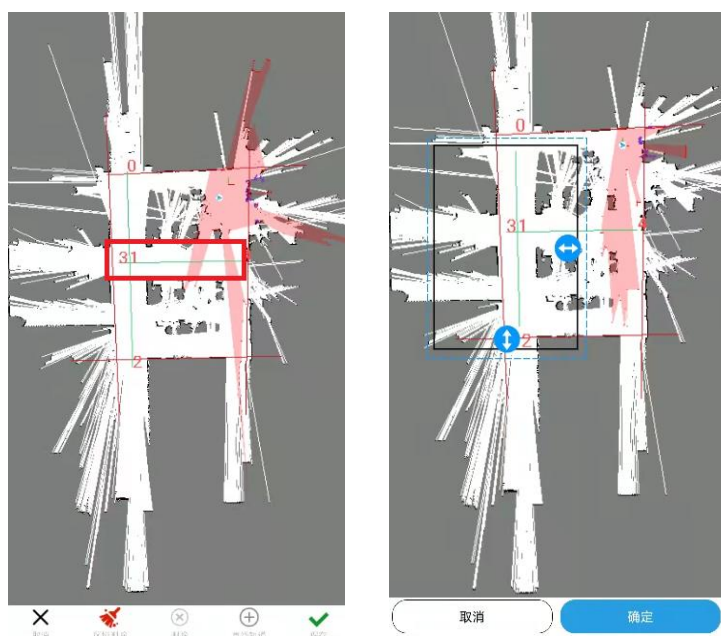
(8) Editare hartă: Operațiune Perete virtual

Faceți clic pe butonul [Perete virtual] pentru a opera peretele virtual, a adăuga sau a șterge peretele virtual, așa cum se arată mai jos:



(9) Editare hartă: Traseu virtual (opțional)

Faceți clic pe butonul [Virtual Track] pentru a opera pista virtuală, a adăuga sau a șterge o pistă virtuală liniară, așa cum se arată mai jos:



(10) După finalizarea celor de mai sus, vă rugăm să reveniți la pagina de navigare și să începeți navigarea.

Faceți clic pe tasta Enter din colțul din stânga sus sau pe tasta [Return] a sistemului pentru a comuta la [Navigation Mode].



Capitolul 7 Funcția software-ului

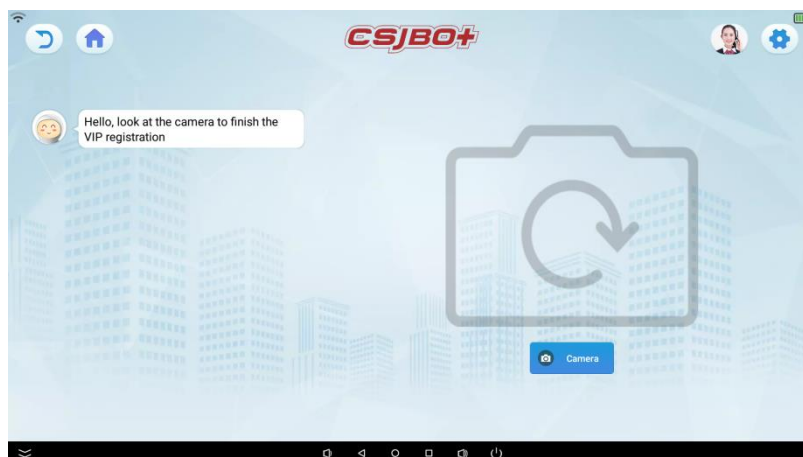
Funcția software a robotului va fi actualizată periodic, iar metoda de operare a software-ului se poate modifica după actualizare. Dacă aveți întrebări despre operarea software-ului robotului după ce ați primit robotul, vă rugăm să contactați personalul serviciului clienți pentru a obține cea mai recentă versiune electronică a manualului de operare a software-ului. Instrucțiunile de operare ale software-ului personalizat se referă la cerințele software-ului personalizat. Acest manual se va concentra pe funcțiile de bază ale software-ului.

7.1 Înregistrarea membrilor

Intrați în interfața de înregistrare a membrilor prin intermediul butonului [Înregistrare membru] de pe interfața principală și urmați procesul de înregistrare de mai jos pentru a vă înregistra ca utilizator membru. Robotul recunoaște un utilizator membru înregistrat și îl va întâmpina activ cu numele membrului înregistrat.

Pași de înregistrare:

Stați direct în fața robotului, îndreptați-vă fața spre cadrul vizorului ecranului, faceți clic pe butonul camerei de pe ecran sau folosiți comanda vocală „fotografie” pentru a face o fotografie.



După ce fotografia este realizată, vor fi afișate informațiile faciale colectate. Dacă utilizatorul este mulțumit de fotografia realizată, face clic pe „DA” pentru a confirma informațiile faciale; dacă utilizatorul nu este mulțumit de fotografia realizată, face clic pe „REFACERE ” pentru a colecta din nou informațiile faciale.



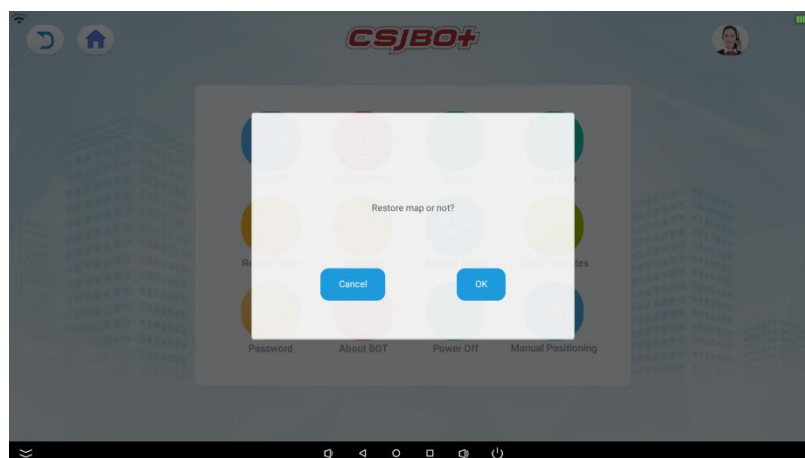
După ce fotografia este făcută, utilizatorul introduce informațiile relevante, apoi dă clic pe „DA” .

După finalizarea înregistrării, utilizatorul este anunțat că înregistrarea a avut succes.

7.2 Navigație automată

Pentru a utiliza funcția de navigare a robotului, trebuie mai întâi să utilizați software-ul Robostudio pentru a scana harta interioară. Creați o imagine corespunzătoare hărții interioare pe baza hărții scanate de pe pagina principală și încărcați-o pe pagina principală prin intermediul paginii de setări de navigare.

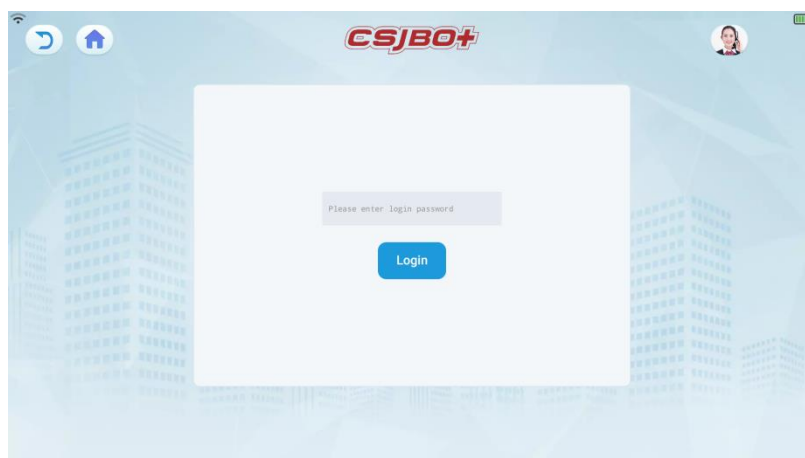
Faceți clic pe butonul de navigare de pe interfața principală pentru a accesa interfața de navigare. Prima dată când accesați interfața de navigare după pornire, trebuie să restaurați informațiile hărții. Faceți clic pe OK pentru a restaura harta, apoi puteți utiliza funcția de navigare a robotului în mod normal.



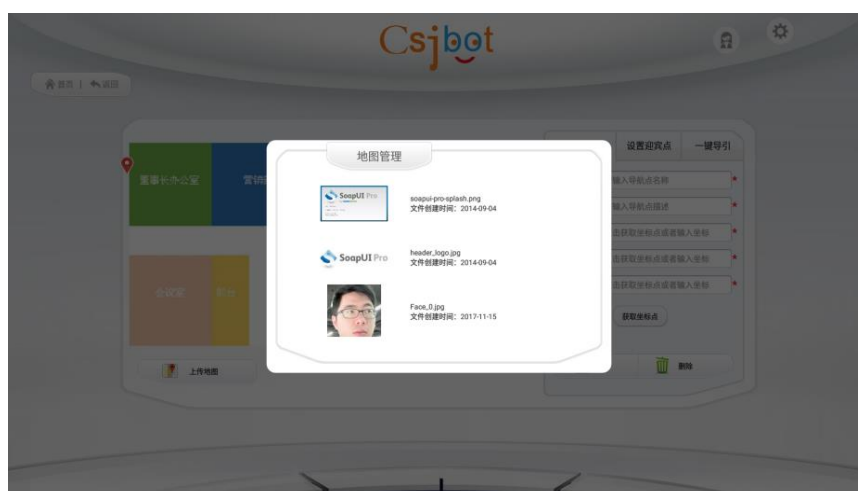
Pentru a utiliza funcția de navigare a robotului, trebuie să presetați punctul de navigare corespunzător hărții interioare și informațiilor despre punctul de bun venit al robotului. Vă rugăm să consultați instrucțiunile de setări de navigare din ultima parte a acestei secțiuni. Faceți clic pe butonul „Gestionare hartă” din colțul din dreapta sus al interfeței de navigare pentru a accesa pagina de setări de navigare.



Introduceți parola corectă pentru a accesa pagina de setări de navigare.



Setare hartă interioară : Dacă trebuie să înlocuiți harta interioară, puteți face clic pe butonul „încărcare hartă” din colțul din stânga jos al interfeței și puteți selecta harta interioară corectă pentru a înlocui harta existentă. Atunci când alegeți încărcarea, trebuie să salvați în prealabil harta interioară care trebuie încărcată în memoria robotului sau pe dispozitivul de stocare amovibil (conectați robotul și dispozitivul de stocare amovibil).



Setarea punctului de navigare : Setați informațiile punctului de navigare corespunzătoare zonei hărții interioare. Informațiile punctului de navigare includ numele, descrierea, coordonata X, coordonata Y și coordonata R ale punctului de navigare. Înainte de a seta punctul de navigare, faceți clic și trageți pictograma roșie de coordonate din colțul din stânga sus al figurii pentru a vă deplasa la zona punctului de navigare care urmează să fie setat și introduceți informațiile relevante în informațiile punctului de navigare; de asemenea, puteți plasa robotul pe punctul de navigare, apoi faceți clic pe butonul „Obțineți punctul de coordonate” pentru a obține informațiile despre coordonatele locației curente (punctul de navigare), apoi faceți clic pe butonul de salvare pentru a salva informațiile punctului de navigare.



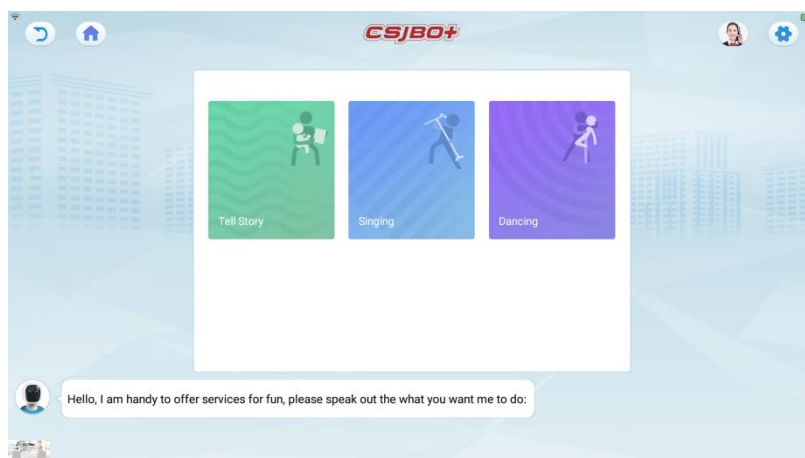
Setarea punctului de bun venit : Faceți clic și trageți pictograma roșie de coordonate din colțul din stânga sus al figurii pentru a vă deplasa în zona punctului de bun venit care urmează să fie setat și introduceți informațiile relevante în informațiile punctului de bun venit; de asemenea, puteți împiedica robotul să se afle în punctul de bun venit. Faceți clic pe butonul „Obțineți punct de coordonate” pentru a obține informațiile despre coordonatele locației curente (punctul de bun venit), apoi faceți clic pe butonul Salvare pentru a salva informațiile despre punctul de bun venit.



Setare de ghidare cu o singură tastă : Faceți clic pe punctul de navigare dorit și adăugați-l în ordine. Când robotul este ghidat cu un singur clic, acesta va naviga în ordinea adăugării. După finalizarea navigării, reveniți la punctul de bun venit.

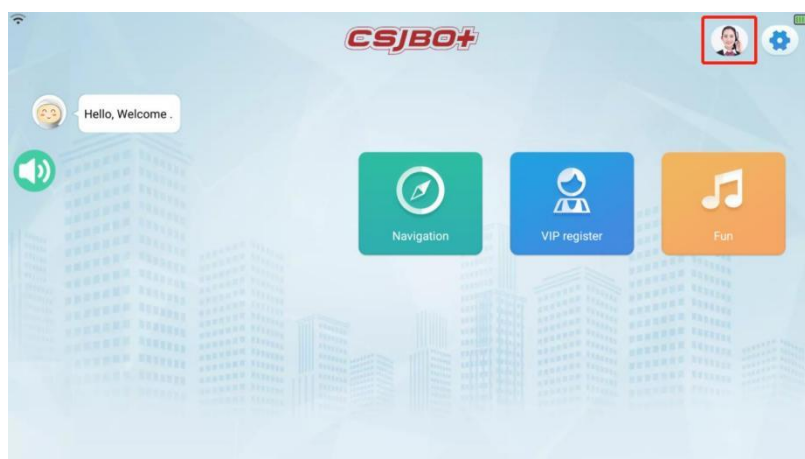
7.3 Divertisment

Când intrați în interfața principală a programului, dați clic pe Divertisment interactiv, puteți accesa pagina de divertisment interactiv, puteți spune povești, cânta, dansa etc. Resursele sunt obținute din backend-ul Little Bee. Puteți utiliza controlul vocal sau puteți da clic manual pe buton pentru a controla robotul să cânte, să danseze și să spună povești.



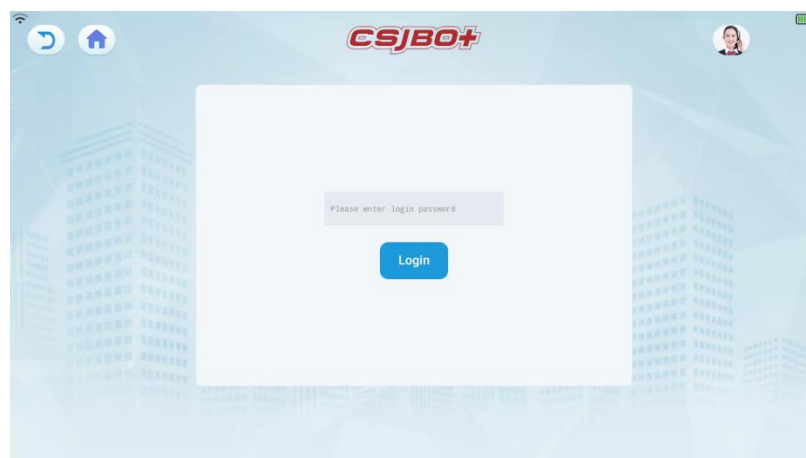
7.4 Serviciu clienți manual

Faceți clic pe pictograma serviciului clienți manual din partea dreaptă sus a paginii principale a programului pentru a vă conecta la serviciul clienți manual din fundal, ceea ce este convenabil pentru gestionarea problemelor clienților în timp util. Serviciul clienți din fundal poate, de asemenea, controla direct robotul pentru a efectua o serie de operațiuni: cum ar fi deplasarea înainte, înapoi, difuzarea vorbirii, chat interactiv și așa mai departe. Pentru detalii, vă rugăm să consultați setările de fundal Little Bee.



7.5 Setări de sistem

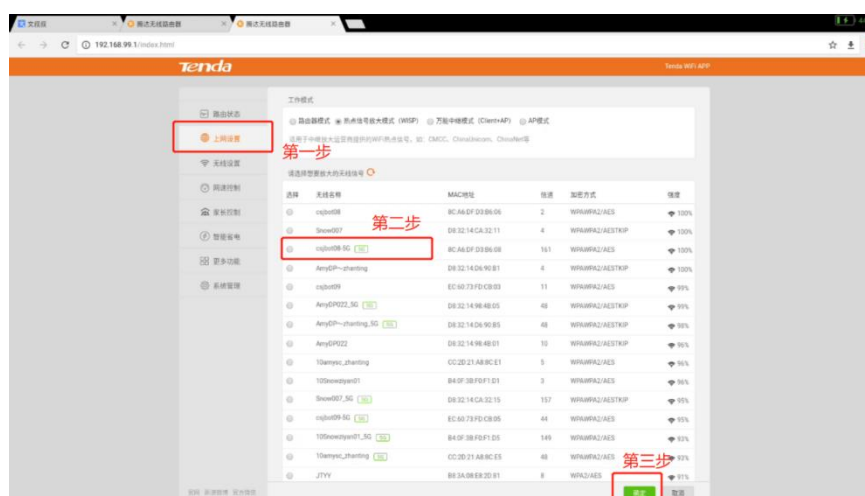
Pe interfața cu pictograma de setări, faceți clic pe pictograma de setări din colțul din dreapta sus al paginii pentru a accesa pagina de setări a sistemului. Această pagină trebuie să introduceți parola de setări (parola utilizată pentru setările de sistem, parola implicită din fabrică este csjbot), dacă parola este corectă, introduceți pagina cu elemente de setare, puteți selecta elementul de setare corespunzător



7.6 Setări de rețea

7.6.1 Conectarea la o rețea wireless externă

Faceți clic pe pictograma setărilor de rețea (prima pictogramă din interfața „Setări”) pentru a accesa pagina așa cum se arată în figura de mai jos.



Pasul 1: Faceți clic pe „Setări Internet” în stânga.

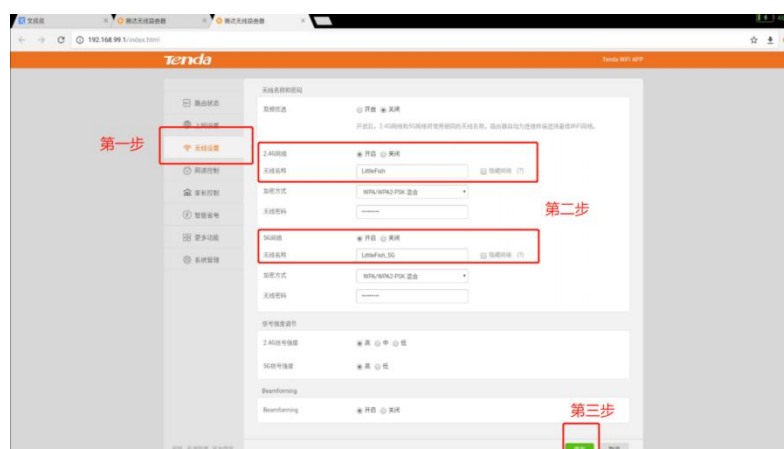
Pasul 2: În caseta „Vă rugăm să selectați semnalul wireless pe care doriți să îl amplificați” care apare în partea dreaptă jos, selectați rețeaua wireless la care vă veți conecta (se recomandă selectarea unei rețele cu o putere mai mare de 90%), faceți clic pe punctul mic din stânga și apoi pe . În caseta pop-up, introduceți parola corectă, faceți clic pe „Conectare” și treceți la pasul următor după ce conexiunea a fost reușită.

Pasul 3: Faceți clic pe „OK” în partea dreaptă jos, iar rețeaua wireless externă este conectată cu succes.

7.6.2 Verificarea stării rețelei de ieșire

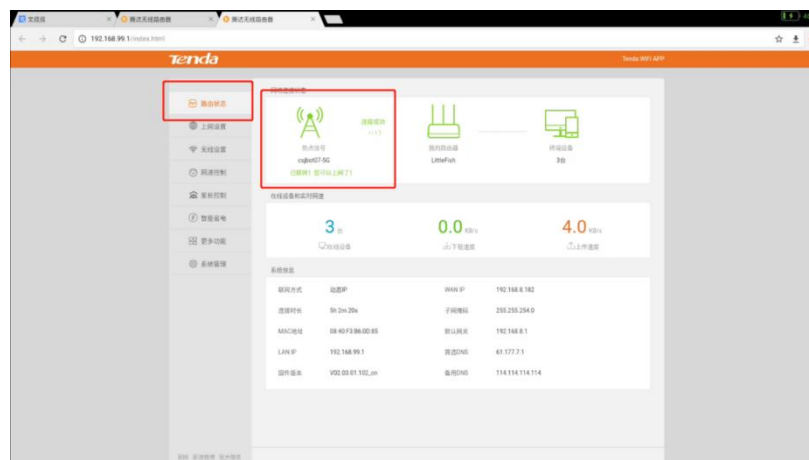
Faceți clic pe „Setări wireless” în stânga, iar starea routerului robot va fi afișată pe pagina din dreapta. În cazul rețelelor 2.4G și 5G, se vor afișa numele rețelei wireless, metoda de criptare, parola wireless și alte informații, așa cum se arată în figura de mai jos.

Notă: Acesta este semnalul wifi trimis de routerul robotului. Este folosit în principal de utilizator pentru a se conecta la software-ul Robot_studio.exe pentru a scana imaginea. Se recomandă ca utilizatorul să nu fie nevoit să ajusteze „numele wireless” și „parola wireless”.



7.6.3 Vizualizați starea rețelei robotului

Faceți clic pe „Stare rutare” în stânga, iar starea conexiunii la rețea va fi afișată pe pagina dreaptă. Dacă solicitarea este anormală, reveniți la interfața „Setări wireless” pentru a confirma dacă conexiunea a reușit.



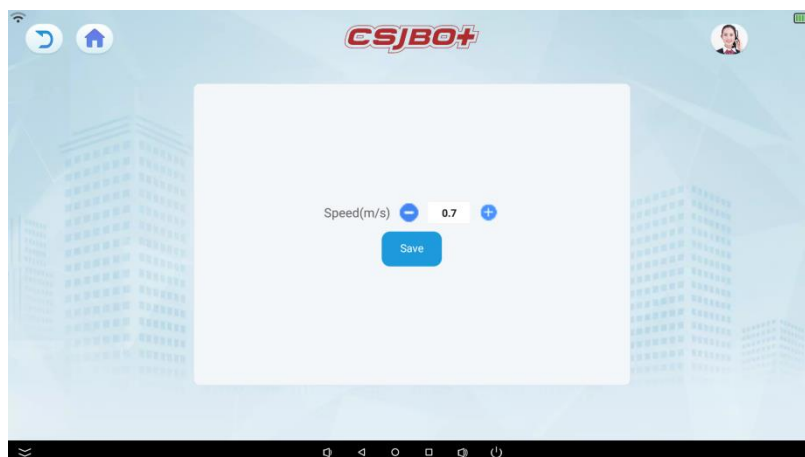
7.7 Setarea volumului

Faceți clic pe pictograma de setare a volumului de pe pagina de setări a sistemului pentru a accesa interfața de setare a volumului. Faceți clic și trageți pictograma de setare a volumului din figură pentru a seta volumul robotului. Puteți seta volumul sistemului, volumul media și volumul apelurilor. volum, precum și dacă să întrerupă trezirea.



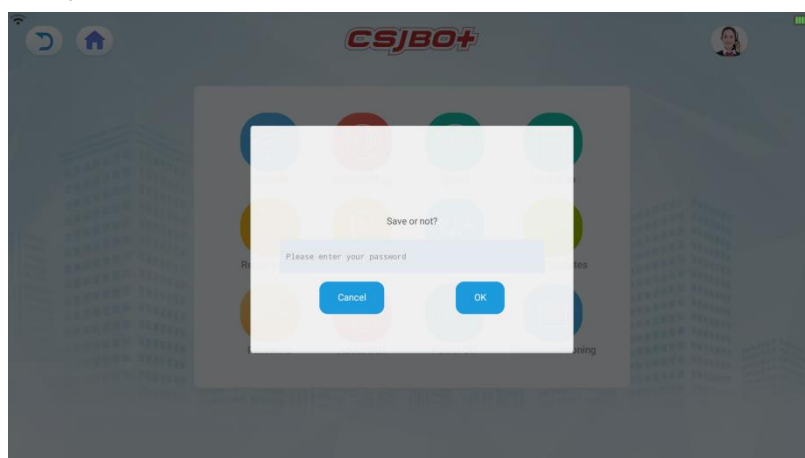
7.8 Setare viteză

Faceți clic pe butonul de setare a vitezei pentru a accesa pagina de setare a vitezei, viteza implicită este de 0,7 m/s, iar intervalul de setare a vitezei este între 0,4 m/s și 1,2 m/s.



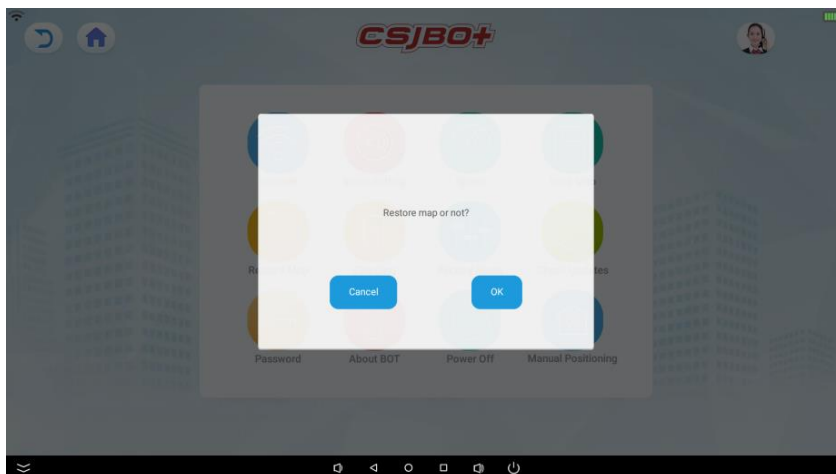
7.9 Salvați harta

Faceți clic pe pictograma de salvare a hărții din pagina de setări a sistemului și faceți clic pe OK sau Anulare pentru a salva harta în caseta de dialog pop-up. Parola este implicită „csjbot”.



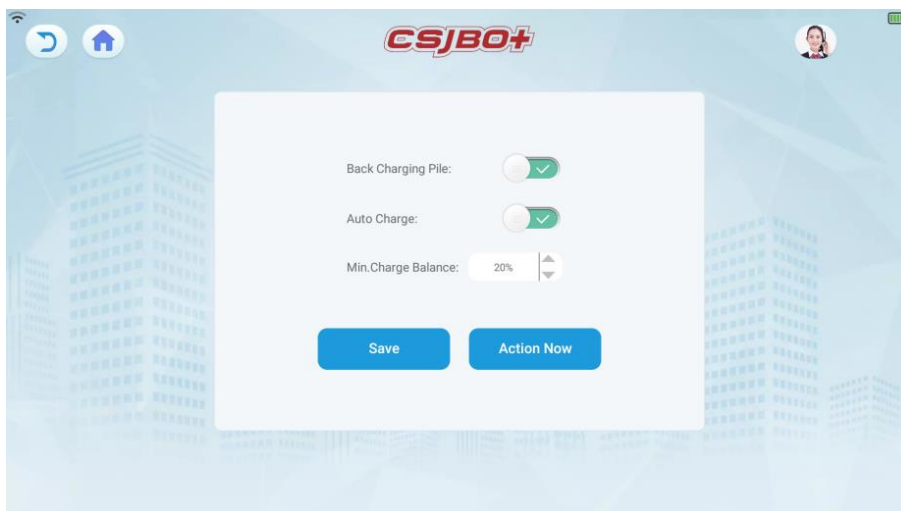
7.10 Restaurarea hărții

Faceți clic pe pictograma de restaurare a hărții din pagina de setări de sistem și faceți clic pe OK sau Anulare în caseta de dialog pop-up pentru a restaura informațiile despre hartă. Această funcție este activă atunci când harta este restaurată fără a intra în interfața de navigare după pornire.



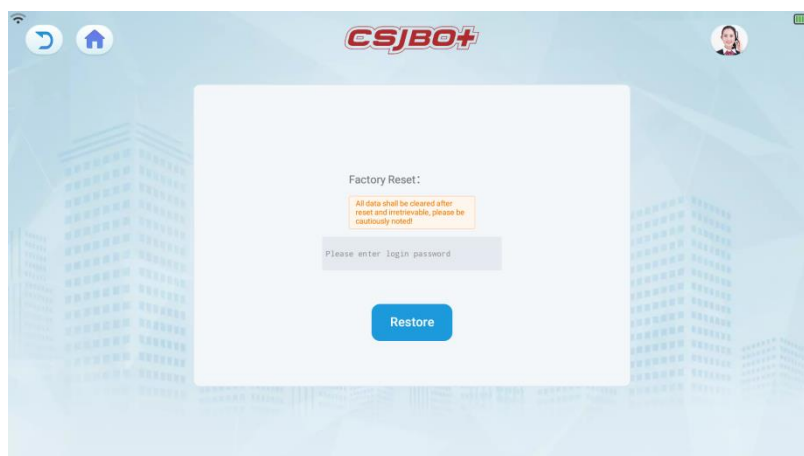
7.11 Gestionarea încărcării

Faceți clic pe pictograma de gestionare a încărcării pentru a accesa pagina de gestionare a încărcării, setați pragul de încărcare a bateriei și reveniți automat la încărcare atunci când bateria este descărcată sau faceți clic pe Încărcare acum, iar robotul va reveni direct la încărcare.



7.12 Resetare la setările din fabrică

Faceți clic pe pictograma de resetare la setările din fabrică de pe pagina de setări de sistem pentru a accesa pagina de resetare la setările din fabrică. După introducerea parolei corecte, faceți clic pe butonul de restaurare pentru a restaura setările din fabrică. Dacă restaurați setările din fabrică, toate datele curente vor fi șterse și nu pot fi restaurate. Vă rugăm să utilizați cu prudență.



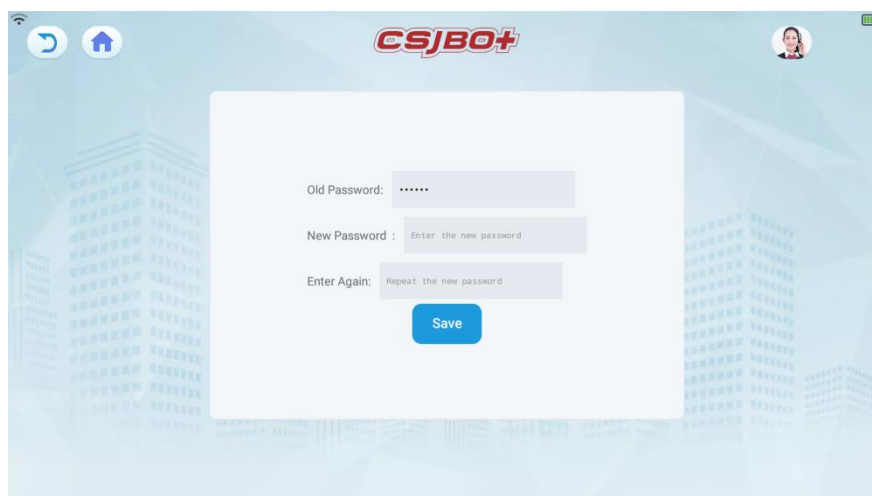
7.13 Verificarea actualizărilor

Faceți clic pe pictograma de verificare a actualizării de pe pagina de setări a sistemului pentru a accesa pagina de verificare a actualizării, care afișează modelul robotului, numărul versiunii interfeței utilizator și numărul versiunii algoritmului. Faceți clic pe butonul de actualizare pentru a verifica dacă există o actualizare. Dacă există o actualizare, actualizați sistemul la cea mai recentă versiune.



7.14 Gestionarea parolelor

Faceți clic pe pictograma de gestionare a parolelor de pe pagina de setări a sistemului pentru a accesa pagina de gestionare a parolelor, introduceți parola curentă, introduceți noua parolă de două ori, apoi faceți clic pe Salvare pentru a schimba parola setărilor.



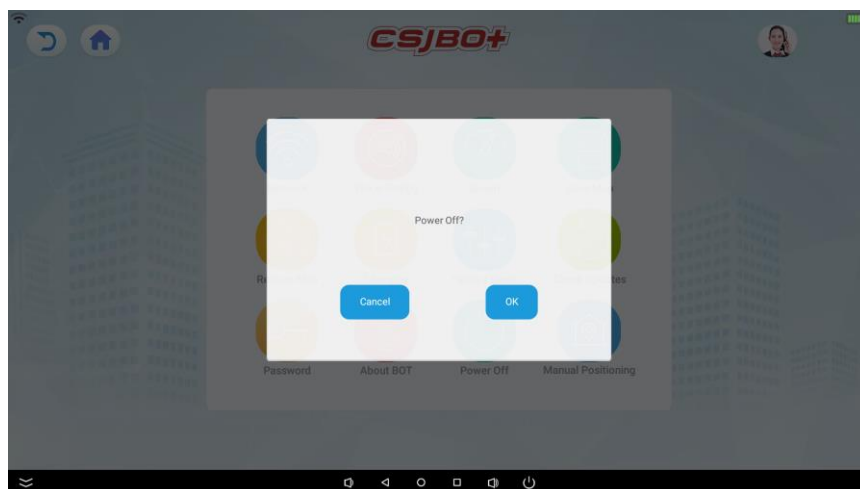
7.15 Despre BOT

Faceți clic pe pictograma Despre BOT de pe pagina de setări a sistemului pentru a accesa pagina Despre BOT și a vizualiza modelul robotului, numărul de serie, numărul versiunii etc.



7.16 Oprirea alimentării

Faceți clic pe pictograma de oprire pentru a opri normal.



Notă: Dacă este setat comutatorul temporizatorului, trebuie să selectați „pornire automată data viitoare”/„oprire directă” atunci când opriți manual .

Selectați „Pornire automată data viitoare”, după oprire, robotul va porni automat la ora setată ;

Dacă alegeți „Oprire directă”, robotul nu va efectua sarcina de pornire automată și trebuie pornit manual.

7.17 Poziționare manuală

Faceți clic pe pictograma de poziționare manuală pentru a localiza normal.



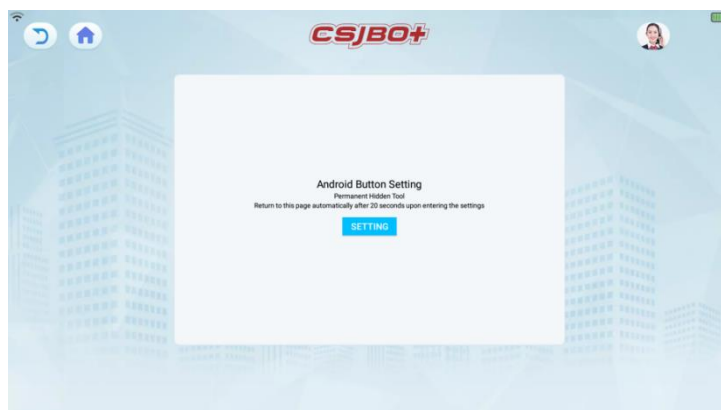
7.18 Setări de evaluare

Faceți clic pe pictograma setărilor de evaluare pentru a accesa pagina de setări de evaluare și puteți seta evaluarea navigării.



7.19 Gestionarea butoanelor

Faceți clic pe pictograma de gestionare a butoanelor pentru a accesa pagina de gestionare a butoanelor și a seta butonul Android.



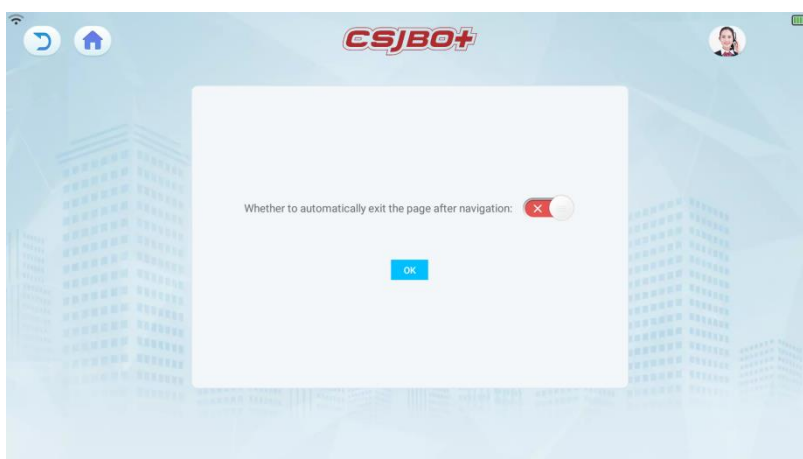
7.20 Informații despre stare

Faceți clic pe pictograma cu informații de stare pentru a accesa pagina cu informații de stare, puteți vizualiza informațiile despre firmware.



7.21 Setări de navigare

Faceți clic pe pictograma setărilor de navigare pentru a accesa pagina de setări de navigare; puteți seta dacă doriți să ieșiți automat din pagina de navigare după finalizarea navigării.



7.22 Alte setări

Faceți clic pe pictograma altei setări pentru a accesa pagina altor setări, setați dacă doriți să deschideți caseta de dialog om-mașină și setați sincronizarea informațiilor faciale.



7.23 Pornire/oprire automată

Faceți clic pe pictograma de comutare automată pentru a accesa pagina de setări, puteți seta ora programată de comutare, robotul se va opri și va porni la ora obișnuită. Dacă bifați Reveniți la punctul de bun venit, după pornirea programată, acesta va reveni automat la punctul de bun venit.



7.24 Starea de sănătate

Faceți clic pe pictograma stării de funcționare pentru a accesa pagina de afișare a stării de funcționare, care afișează starea de funcționare a radarului, odomului, imuului și ir-ului.

7.25 Interacțiune vocală

Stabiliți o conexiune la rețea pentru a asigura o comunicare normală în rețea și interacțiunea vocală om-computer. În „raza vizuală” a robotului (în funcție de raza de detectare a feței în care este instalată camera), atunci când o față umană este recunoscută, se pornește un program de interacțiune om-computer pentru a saluta activ utilizatorul.

Utilizatorii se pot înregistra prin intermediul paginii centrului pentru membrii robotului. După ce robotul colectează informațiile despre avatarul

utilizatorului, acesta poate introduce numele și selecta sexul. După ce se dă clic pe OK, dacă înregistrarea are succes, informațiile de înregistrare vor fi salvate automat. Când utilizatorul apare din nou în fața robotului, robotul îl va recunoaște și îl va saluta în mod proactiv. Când utilizatorul interacționează față în față cu robotul, robotul poate răspunde inteligent la întrebările utilizatorului, iar în timp ce răspunde, expresiile faciale se vor schimba și ele în consecință.

7.26 Redare anunț video

Când robotul nu execută o sarcină, va reda reclama utilizatorului pe ecran complet, iar utilizatorul poate încărca reclama video care trebuie redată în fundal.

Capitolul 8. Cele mai bune practici

8.1 Robotul pornește pe grămada de încărcare

Teava de încărcare se plasează pe perete, iar robotul este plasat pe ea pentru a începe. Se recomandă ca teava de încărcare să fie fixată în poziție și să nu se miște, pentru a nu afecta funcțiile de încărcare, navigare sau creare a hărții. Robotul va porni automat intrarea în aplicația Android, opțiunea BOT din setări, confirmați că informațiile despre robot sunt corecte, consultați 7.1 5 .

8.2 Hartă nouă

Deschideți software-ul de scanare a telefonului mobil, creați o hartă nouă, salvați harta și editați-o. Consultați secțiunea 6.3 pentru procesul detaliat.

8.3 Deschide calea

1. După pornire, robotul va începe automat să acceseze pagina principală a programului, faceți clic pe pictograma ghid pentru a seta punctul de navigare și punctul de bun venit, selectați punctul de navigare, faceți clic pe butonul Start Now (Pornire acum), iar robotul va începe să vă prezinte calea.
2. După pornire, robotul va începe automat să acceseze pagina principală a programului, faceți clic pe ghid și pictograma ghid, setați punctul de navigare și punctul de bun venit, setați sarcina de navigare cu o singură tastă, faceți clic pe butonul de pornire a navigării cu o singură tastă, iar robotul va începe să vă prezinte calea.

8.4 Interacțiunea om-computer

Stabiliți o conexiune la rețea pentru a asigura o comunicare normală în rețea și interacțiunea vocală om-computer.

În „raza vizuală” a robotului (conform razei de detectare a fețelor de către camera instalată), atunci când recunoaște fețe umane, pornește programul de interacțiune om-computer și salută activ utilizatorul. Robotul poate discuta cu utilizatorul cu voce normală.

Capitolul 9 Întreținere

9.1 Taxă

Sunt permise doar bateriile, încărcătoarele și accesoriiile specificate de producător. Utilizarea oricărui alt tip de produs va încălca termenii garanției și poate reprezenta un risc.

Când robotul nu este utilizat pentru o perioadă lungă de timp, vă rugăm să încărcăți complet bateria cel puțin o dată pe lună, altfel poate duce la descărcare excesivă și deteriorarea bateriei. Când încărcăți robotul direct cu un încărcător, vă rugăm să conectați mai întâi încărcătorul la priza de alimentare, să așteptați 2-3 secunde pentru ca încărcătorul să se stabilizeze, apoi să introduceți ieșirea încărcătorului în portul de încărcare din partea inferioară din spate a robotului pentru a începe încărcarea. Când încărcăți robotul direct cu o stație de încărcare, vă rugăm să așezați mai întâi stația de încărcare pe perete, să conectați încărcătorul la priza de alimentare, să așteptați 2-3 secunde pentru ca încărcătorul să se stabilizeze, apoi să introduceți ieșirea încărcătorului în portul de încărcare din lateralul stației de încărcare. Robotul se va întoarce automat la stația de încărcare pentru încărcare atunci când detectează o putere insuficientă. Dacă apar anomalii, inclusiv, dar fără a se limita la: bateria nu poate fi încărcată, indicatorul luminos de încărcare este anormal, bateria nu poate fi încărcată complet pentru o perioadă lungă de timp etc., vă rugăm să contactați imediat asistența tehnică a producătorului. Nu manipulați robotul fără autorizație, altfel există riscuri.

9.2 Curățarea roților

Când robotul se deplasează, resturile se vor lipi inevitabil de acesta, ceea ce va afecta durata de viață a motorului. Vă rugăm să curățați la timp.

Capitolul 10 Ambalare și manipulare

10.1 Transport pe distanțe scurte (inclusiv vehicule închiriate în oraș)

Pe beton sau pe sol plan, robotul poate fi împins manual pentru a merge, iar viteza de mers nu trebuie să depășească 15 m/min. Este strict interzisă împingerea mașinii pentru a merge atunci când robotul este pornit sau în funcțiune.

La încărcarea și descărcarea camioanelor, la urcarea și coborârea scărilor sau treptelor (peste 2 mm), la pantă (peste 10°) și la traversarea pavajelor asfaltice exterioare, vă rugăm să utilizați ambalajul special al companiei noastre. Acordați atenție următoarelor specificații și pași de operare, fixați robotul pe unealta specială de manipulare și apoi efectuați lucrările corespunzătoare de manipulare, încărcare și descărcare.

1. Vehicule fixe de transport special.
2. Doi bărbați adulți (cu o înălțime de peste 1,6 metri) susțin partea de jos a cutiei cu o mână și mijlocul cutiei cu cealaltă, de ambele părți ale robotului, ridicându-i simultan 15-25 cm pentru o perioadă de timp și mutându-i în partea de sus a sculei speciale de manipulare. Apoi, îi așează pe planul sculei.
3. Doi bărbați adulți (cu o înălțime de peste 1,6 metri) de ambele părți ale robotului, ținând partea de jos a cutiei de ambalare cu o mână și mijlocul cutiei cu cealaltă mână, în timp ce ridică și coboară din mașină, atât pe mașină, cât și pe trepte.
4. La încărcare și transport, înălțimea din interiorul vehiculului trebuie să fie mai mare de 1800 mm, iar robotul și cutia interioară a camionului trebuie fixate cu frânghii. Mașina și peretele interior al căruciorului, precum și între mașină și mașină, trebuie umplute cu bumbac spumat cu o grosime de 2 cm pentru a preveni loviturile.

10.2 Transport pe distanțe lungi (inclusiv transport logistic, vehicule închiriate)

Transportul trebuie să utilizeze ambalajul special exterior și metoda de umplere fixă furnizate de compania noastră.

Capitolul 11 Defecțiuni frecvente și soluții

Număr de serie	Fenomenul de eșec	Posibile motive pentru eșec	Soluție
1	Robotul nu poate fi pornit	Bateria robotului este prea descărcată	Încărcați robotul (mai mult de o jumătate de oră) și reporniți
2	Robotul poate nu are acces pe internet sau nu pot căuta pentru rețele fără fir	Setări desktop, rețeaua wireless este pornit, configurația IP a routerului este modificată	Dezactivați rețeaua wireless setată pe desktop, resetați routerul și reconfigurați
3	Robotul nu dă greșeli	Butonul de oprire de urgență este acționat	Verificați butonul de oprire de urgență din spatele dvs., rotiți-l spre dreapta pentru a elibera butonul de oprire de urgență.
4	Robotul se defectează ocazional a reîncărcă	Harta este prea mare sau punctul de plecare nu este potrivit	Schimbați poziția inițială a hărții pentru a reduce zona de utilizare a robotului
5	Stratul inferior al robotului nu este conectat	Nu există nicio comunicare pe router, iar placa de bază nu pornește	Opriți și reporniți robotul, așteptați aproximativ 3 minute
6	Robotul nu a reușit să restaureze harta	Stratul inferior nu este conectat, salvați harta a eșuat	Porniți aparatul și așteptați aproximativ 3 minute pentru a restaura harta

Pentru mai multe informații, vă rugăm să consultați site-ul web al companiei <https://www.alpharobotics.com.cn/>