

PM01 遥控器使用手册 V1.0



温馨提示

本产品为民用产品，不得用于危险性改装和使用，否则会失去保修资格；
您可访问众擎机器人官网了解产品更多售后政策，请遵守各地区法律法规。

简介

遥控器属于 PM01 遥控器模块的一部分，用户可以通过遥控器和机器人进行连接，操纵机器人在平整地面上实现舞蹈、前进后退、原地转弯、左右移动等活动。

部件名称



数字	功能
1	LB 键

2	RB 键
3	CROSS 键
4	LS 摇杆（前后左右）
5	RS 摇杆（左右方向）
6	MODE 键
7	指示灯
8	Vibration
9	组合键（XYAB）
10	Start
11	Logitech
12	Back

基本操作

在按照以下状态机进行机器人把玩操控前，请仔细阅读以下操作说明。

分步骤详细描述机器人从开机到各功能使用的过程，格外注意添加每个步骤对应的注意事项。

Step 1 开机:

1. 开机前准备

确保机器关节归位，手臂和腿部保持自然摆放。

2) 安装电池

将电池插入机器背面的凹槽，注意安装方向，如无法完全插入电池包，请仔细检查并调整电池方向，不要强行按压，以免损坏电池接口。

3) 先短按电源键，再长按电源键（直到头灯亮起,红光闪烁）

Step 2 硬化:

1. 按白色急停按钮（机器发出“滴滴”两声）

2. 遥控器顶部确认拨到“x”侧，MODE 键灯灭，接收器确认插到机器人颈部后 **USB 下方**卡槽

3. LB + Start（进入使用准备）

4. LB + RB (关节释能，电机半放松，有阻尼感)

5. LB + A (关节调节，电机锁定，硬化)

Step 3 行走模式:

1) 首先按 LB+X，进入机械步态，机器会踏步，等机器自己站稳（该步态下机器不能直走，但可以原地左右转向）；

2) 然后按 LB+B，机器会轻微抖动，不要碰它，等机器自己站稳，直接推**左下方摇杆**，即进入自然步

态直行；

1. 注意：停止时，摇杆要慢慢回正

Step 4 舞蹈演示:

1. 先按 RB+B，手臂打开（斧头舞展示准备动作）
 2. 再按 Start，开始跳舞
1. 注意：
 - 1) 若机器异常，使用**白色遥控器**远程关闭电源
 - 2) 建议冷机状态跳舞（间隔时间 30 分钟），避免机器摔倒

Step 5 关机:

1. 按 LB+X，先进入机械踏步状态
 2. 按 LB+A，机器硬化
 3. 将机器人吊架吊起来或平躺放置地面
 4. 按 LB+RB，机器无力状态
 5. 按 LB+start，失能
 6. 按一下急停键，滴一声，之后长按电池按键关机，指示灯灭，再拔出电池
1. 注意：
 1. **机器人悬空状态下禁止按 LB + B！** 否则机器人会有失控的风险！

紧急处理:

- (1) 紧急停机：按 LB + A 立即停止、硬化，并吊起机器人后重启；
- (2) 若 LB+A 无反应，则按白色急停按钮或机器人背后红色急停按钮。