

OMOROBOT

×



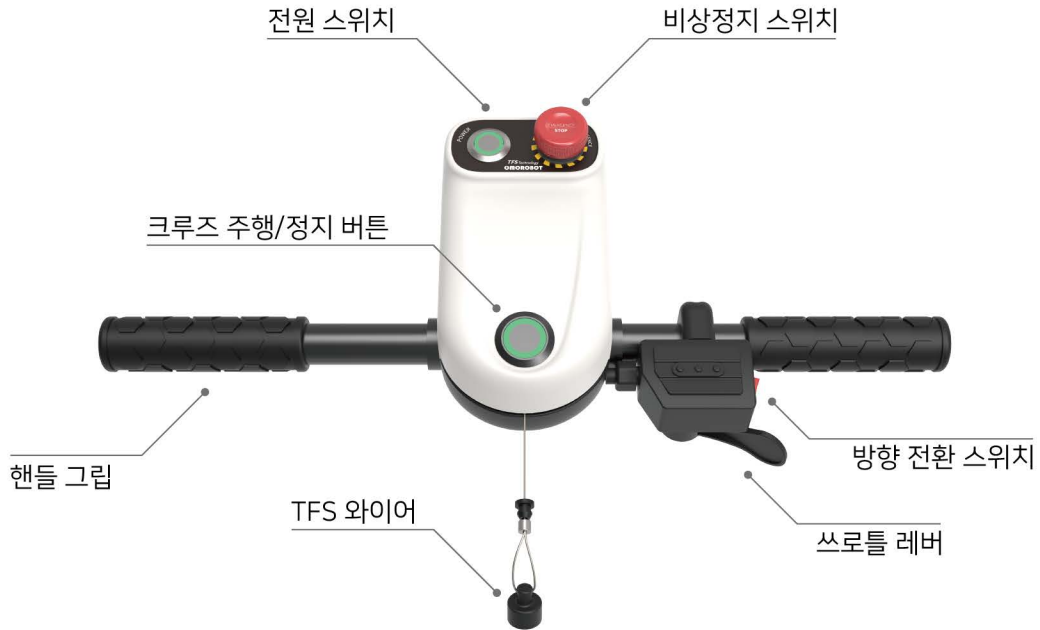
신희 C&M 주식회사
SHINHEE Caster & Mobility



DonkiBot-S

TFS 사용 매뉴얼

1. 조작부 명칭



2. 전원 조작

전원 ON/OFF

① 버튼을 누르면 LED가 점등되면서 전원이 켜집니다.
전원이 정상적으로 켜지면 "전원이 켜졌습니다." 안내멘트가 나옵니다.
다시 누르면 전원이 종료됩니다.

※배터리 부족 경고 안내가 들리면 배터리를 충전한 후에 사용하세요.

비상정지(Emergency) 모드

② 버튼을 누르면 'Emergency(위급상황)'모드에 진입합니다.
모터를 포함하여 전체 시스템이 단전되어 기체 오동작시
사고를 방지할 수 있습니다.

※해제시 버튼을 반시계방향으로 회전시키세요.

수동 조작 모드

①, ② 버튼을 누르면 전원이 꺼진 상태에서는
수동으로 로봇을 주행할 수 있습니다.



3. TFS 유선추종주행

TFS 사용하기

T TFS 마그네틱 고리를 잡아 당기면 로봇이 따라오기 시작합니다. TFS는 전방으로 좌우170° 회전 인식도 가능하며, 걸음걸이 속도에 맞춰 따라가도록 설계되어 있습니다.

※사용중 TFS와이어가 핸들이나 장애물 등에 꼬여 감기지 않도록 각별히 주의하십시오. 부주의한 사용은 사고의 원인이 될 수 있습니다.



4. TFS 캘리브레이션

TFS 각도/길이 조정

TFS 주행이 정상적이지 않거나, 올바르게 직진하지 않거나, 사용자와 로봇 사이의 거리 조정이 필요할 때 TFS캘리브레이션을 통해 TFS의 영점을 조정할 수 있습니다.

로봇의 전원을 켜고 5초 이내에

T 마그네틱 고리를 좌우로 왕복 3회 빠르게 흔들면 안내음성과 함께 캘리브레이션 모드로 진입합니다. 안내에 따라 선을 중앙에 위치시키고 원하는 거리로 당기면 설정이 완료됩니다.

※TFS의 최소길이는 30cm입니다.



5. 파워어시스트 모드

파워어시스트 모드

파워어시스트 모드는 우측 핸들의

P 쓰로틀 레버를 엄지손가락으로 누르면 즉각 동작합니다. 눌림 정도에 따라 속도가 증가하므로 실사용 전 충분히 주행을 연습하고 사용하세요.

주행방향 변경

S 주행 방향 스위치를 앞쪽으로 두면 전진모드, 뒤쪽으로 두면 후진모드로 변경됩니다.



6. 크루즈 모드

크루즈 주행모드

C 센서 상단의 버튼을 1초 이상 길게 누르면 안내음성과 함께 크루즈 모드로 주행합니다.

크루즈 주행시 **C** 버튼을 다시 길게 누르면 속도가 증가합니다. (3단계까지 증가)

S 방향 스위치의 방향으로 주행하므로 주행 전 방향을 확인하여 주세요.

