文件密级：

足步机器人介绍

编　　号	V1
版　　本	
编　　制	
审　　核	
审　　批	
发布日期	

文件更改记录

日期	版本号	修订说明	修订	审核	审批

目　录

一、　简要介绍 1

二、　基本参数 1

三、　功能简介 2

四、　使用方法 3

4.1 开箱安装 3

4.2 使用方法 3

一、 简要介绍

足步机器人是一款全新的足式行走康复设备，致力于帮助广大行动不便人士更好的行走与康复。其核心技术来源于行走最远，创吉尼斯世界纪录的“行者一号”机器人，历经三年不断迭代，研发出最新的足步机器人。

核心功能：为使用者提供搀扶，让他们借助机器人能行走，通过集成外部传感器设备采集和分析用户行走数据，进行步态分析，为用户提供可量化的科学数据；

提升体验：利用足步机器人行走的固有优势，结合运动控制技术适应使用者行走习惯，能更好的模拟行走效果，实现步态的一致性，提高使用者的舒适性；

技术优势：以高效步行机器人控制技术为背景，研发团队经过长达三年 26 次版本的不断迭代更新，突破多项关键核心技术，拥有发明专利 14 项，PCT 专利 2 项待更新，突破多项关键核心技术，拥有发明专利 14 项，PCT 专利 2 项。

二、 基本参数

产品尺寸参数	
产品尺寸	640*545*840（900）MM
整体重量	KG
后轮尺寸	4 寸

扶手高度	两档：840[900]MM
整机承重	100KG
材质	铝合金、碳纤维
产品性能参数	
续航距离	20Km
速度范围	0~3Km/h
电机参数	150W 空心杯电机
电池容量	2.5Ah
充电时间	2~3 小时（h）
整机质保	1 年

三、 功能简介

足步机器人整体设计简约而不简单，人体工学设计与轻量化选材打造而成，是科技与应用的完美结合。通过将使用者保护在框架内，极大程度保障使用者的安全，使用者只需扶着足步机器人要正常行走，足步机器人将自动适应使用者的步态移动，简单易学，老年人朋友也能快速学会。

中央显示界面采用弧面设计，突显亲和力与科技感。内部集成了步态分析系统，日常使用中可以采集分析使用者数据，给出步态分析报告，评估使用者行走情况。

碳纤维腿部设计，轻盈而不失稳固。特有的蜂窝脚套，是独有的专利设计，相比创统脚套具有更好的减震和防滑效果。

独创的“人力车”行走模式，通过摆腿实现人行走的步态感；同时框式支撑轮又能很好的保护使用者。相比医用外骨骼的实现方式，足步机器人具有结构简单、性价比高、简单易学的绝对优势。

足步机器人选用的是机器人级别零部件，包括工业级别的直流空心杯电机[高寿命、大扭矩等特点]、高精度姿态传感器和多线光电编码器等；同时附加机器人控制算法，实现智能化控制。

功能：

- 智能助行 ：自动适应使用者行走速度
- 康复锻炼 ：根据不同目标，设置日常锻炼计划

- 步态评估 ：通过采集分析使用者数据，进行步态评估
- 快拆折叠 ：框式支撑轮和扶手可拆设计，方便收纳
- 语音提醒 ：不同场景语音提示
- 故障提示 ：及时播报机器人故障，确保安全

四、 使用方法

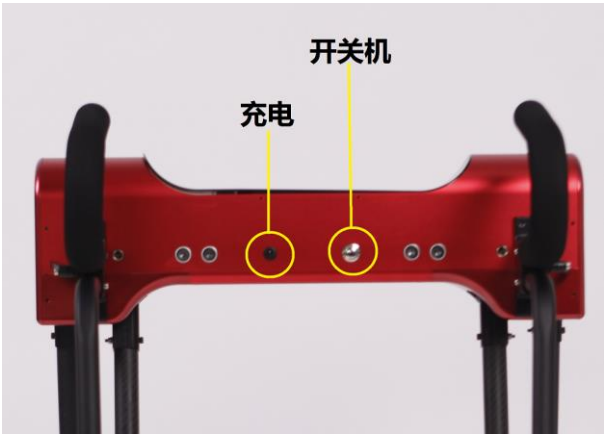
4.1 开箱安装

开箱安装方法请参考开箱视频下载链接：http://www.zuburobot.com/szsysm

- 点击该按钮 V1版安装视频，下载 V1 版（固定扶手版）安装视频。
- 点击该按钮 V2版安装视频，下载 V2 版（可调节扶手版）安装视频。

4.2 使用方法

- 开关机和充电口位置：

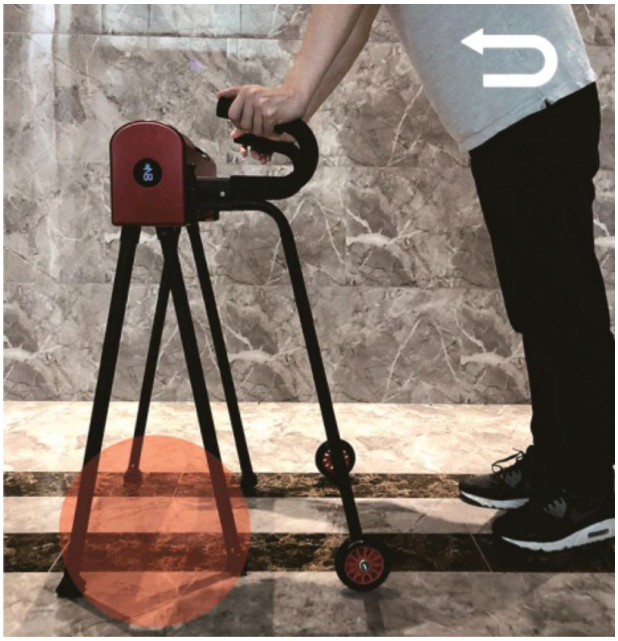


- 开机：短按开关机按钮开机。
- 关机：短按两次开关机按钮关机。
- 操作步骤：

1) 两手紧握扶手，身体距离机器人侧后面 30CM 左右。

2) 双手水平推动机器人，次数机器人开始向前迈步。迈步速度与使用者手部推动速度匹配，推动越快，迈步越快。

3) 等待机器人腿部落地后，使用者向前移动一步，当前一步操作完成。使用者需逐步掌握移动节奏，跟随机器人向前移动。慢慢与机器人协同步阀，达到最佳使用状态。



4) 使用视频可参考网址连接 http://www.zuburobot.com/szsysm，点击该按钮

使用方法视频 下载。