

Go2

Manual
de usuario



Instrucciones de Seguridad

Go2 es un robot cuadrúpedo interactivo de alto rendimiento, diseñado para consumidores, que requiere práctica para dominar sus habilidades de manipulación.

- 1.** Este producto no es un juguete y no está destinado a ser utilizado por personas menores de 14 años. Mantener fuera del alcance de los niños y tener precaución al operar en presencia de ellos.
- 2.** Es su responsabilidad conocer las leyes de su área y cumplirlas.
- 3.** Este capítulo es una introducción para nuevos usuarios que deseen manipular el robot. Los nuevos usuarios pueden aprender rápidamente a utilizar el control para manejar el robot y mostrar un excelente rendimiento de movimiento leyendo esta sección.
- 4.** No levante el robot después de encenderlo para evitar que realice acciones inesperadas que puedan dañarlo.
- 5.** El Go2 es un robot cuadrúpedo completamente eléctrico con cierta resistencia a interferencias, pero la densidad de energía del motor es mucho menor que la de la presión hidráulica. No empuje ni pateee el robot repentinamente con fuerza, ya que, si cae y se daña por un empujón o patada fuerte, la garantía no lo cubrirá.
- 6.** Está prohibido realizar movimientos laterales si el robot lleva dispositivos adicionales como estaciones de acoplamiento o LIDAR. Los movimientos laterales solo deben realizarse cuando no haya dispositivos externos montados.

Entorno Requerido

- 1.** No utilice el robot en un entorno con interferencias electromagnéticas. Fuentes de interferencia incluyen líneas de alta tensión, estaciones de transmisión de alta tensión, torres de señal de telefonía móvil y torres de transmisión de televisión.
- 2.** No utilice el robot en un entorno con interferencias de señal Wi-Fi. Si experimenta interferencias, apague algunas o todas las fuentes de señal Wi-Fi de otros dispositivos antes de operar el robot con el control remoto.

3. Mantenga el robot bajo control y dentro del campo visual del usuario y mantenga una distancia de al menos 2 metros de obstáculos, terrenos complejos, multitudes, agua y otros objetos.
4. Utilice el robot en un rango de temperatura de 5°C a 35°C con buen clima. No lo use en condiciones climáticas adversas como niebla, nieve, lluvia, relámpagos, tormentas de arena, tormentas de viento o tornados.
5. El robot no es resistente al agua ni al polvo, por lo que no debe usarse en superficies húmedas, bajo la lluvia, nieve o en condiciones mojadas. Evite utilizarlo en pisos de grava o entornos polvorientos.
6. El robot cuadrúpedo requiere ciertas condiciones del suelo para caminar. No lo use en superficies de fricción extremadamente baja como hielo ni en terrenos blandos como esponjas gruesas. En superficies lisas como vidrio o cerámica, controle los movimientos con suavidad y reduzca la velocidad para evitar resbalones.

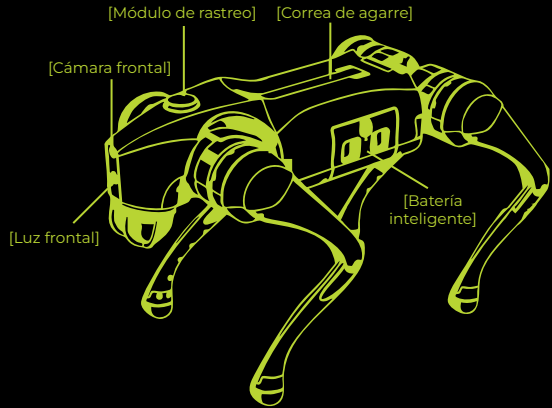
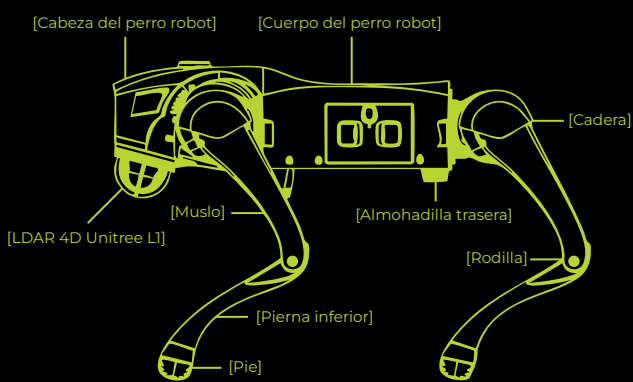
Conociendo su Go2

Introducción

El Go2 de Unitree es un robot cuadrúpedo biónico interactivo de última generación con 12 grados de libertad (12 motores de precisión de aleación de aluminio) y tecnología de control de fuerza que permite un control combinado de fuerza y posición en cada articulación para un rendimiento de movimiento excepcional. Está fabricado con aleación de aluminio y plásticos de alta resistencia, lo que mejora la estabilidad y fiabilidad del robot. Su velocidad máxima es de 5 m/s (medida en laboratorio). Está equipado con un LIDAR 4D L1 con cobertura hemisférica de 360°x90° para percepción de entorno sin puntos ciegos.



Nombre de las partes









Funciones del Go2 Pro

Función	Go2 AIR	Go2 PRO	Go2 EDU
Movimiento básico y acciones	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
Indicación de condición	<input checked="" type="radio"/>	<input checked="" type="radio"/>	<input checked="" type="radio"/>
Actualizaciones OTA inteligentes	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
App Unitree Go	<input checked="" type="radio"/>	<input checked="" type="radio"/>	<input checked="" type="radio"/>
Wi-Fi 6 / Bluetooth	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
Evitación inteligente	<input checked="" type="radio"/>	<input checked="" type="radio"/>	<input checked="" type="radio"/>
Transmisión de imagen 4G	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
Sistema inteligente de seguimiento lateral	<input type="radio"/>	<input checked="" type="radio"/>	<input checked="" type="radio"/>
Interacción por voz	<input type="radio"/>	<input checked="" type="radio"/>	<input type="radio"/>
Correa retráctil automática	<input type="radio"/>	<input checked="" type="radio"/>	<input type="radio"/>
Sensor de fuerza en la punta del pie	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input checked="" type="radio"/>
Desarrollo secundario	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input checked="" type="radio"/>

1. Indicadores de Estado

El indicador de la cabeza de Go2 muestra diferentes luces para indicar el estado de funcionamiento del robot y del sistema operativo. Consulte la tabla correspondiente para entender los diferentes modos y colores.

Color	Color y parpadeo	Significado
	Parpadeo lento en rojo	Anomalía del sistema, fallo de arranque, fallo de hardware, es necesario contactar al servicio postventa.
	Parpadeo rápido en rojo	Falló la calibración del motor e IMU.
	Encendido permanente en verde	Encendido
	Parpadeo en verde	Encendiendo
	Parpadeo lento en azul	Calibración del motor e IMU en progreso.
	Parpadeo lento en amarillo	Advertencia de batería baja, se agachará automáticamente en 10 minutos.
	Encendido permanente en blanco	Luz indicadora de la cabeza.

2. Evitación Inteligente

Equipado con LIDAR 4D L1 desarrollado por Unitree, con percepción ultra gran angular de 360°x 90°, sin casi puntos ciegos y un alcance mínimo de detección de 0.05 m. Esto permite la detección de obstáculos en tiempo real y la evitación inteligente de colisiones (solo para obstáculos frontales).

3. Sistema de Seguimiento Lateral Inteligente 2.0 (ISS2.0) (No compatible con AIR)

Utilizando tecnología de posicionamiento vectorial inalámbrico, mejora la precisión en un 50% y permite un control remoto superior a 30 m. Su estrategia de evitación de obstáculos optimizada permite un mejor desempeño en terrenos complejos.

4. Interacción por Voz (No compatible con AIR)

Admite interacción por voz y comandos, con un módulo de reconocimiento de voz que convierte el lenguaje humano en comandos computacionales.

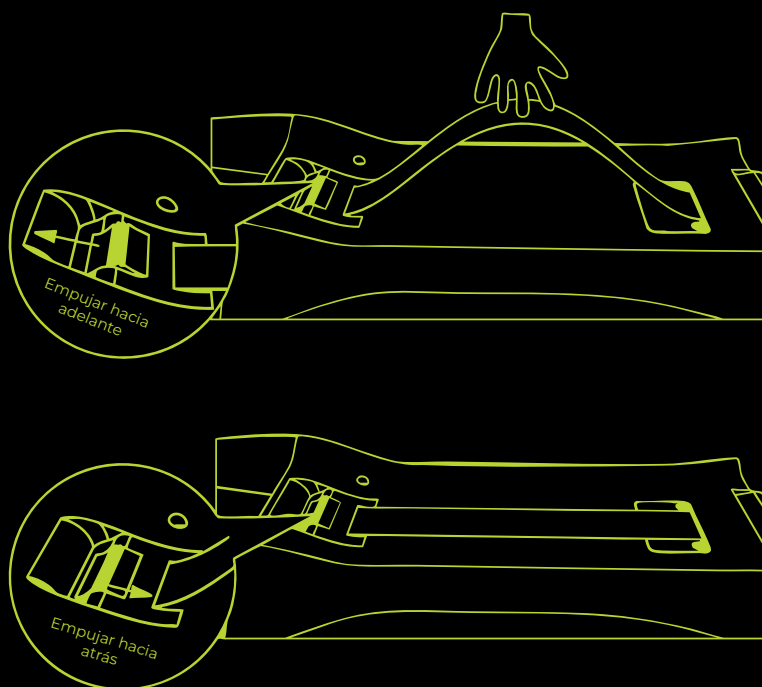
5. Transmisión de Imagen Remota con App

La aplicación Unitree Go permite transmisión de imagen de ultra gran angular y control remoto en tiempo real. Compatible con 4G y eSIM para conexiones más estables (no en la versión AIR).

6. Correa Retráctil Automática (solo versión PRO)t

La versión Go2 PRO incluye una correa retráctil automática que permite ajustar la altura del asa de transporte según las necesidades del usuario. Se extiende y retrae automáticamente con un motor interno para un diseño más estético y funcional.

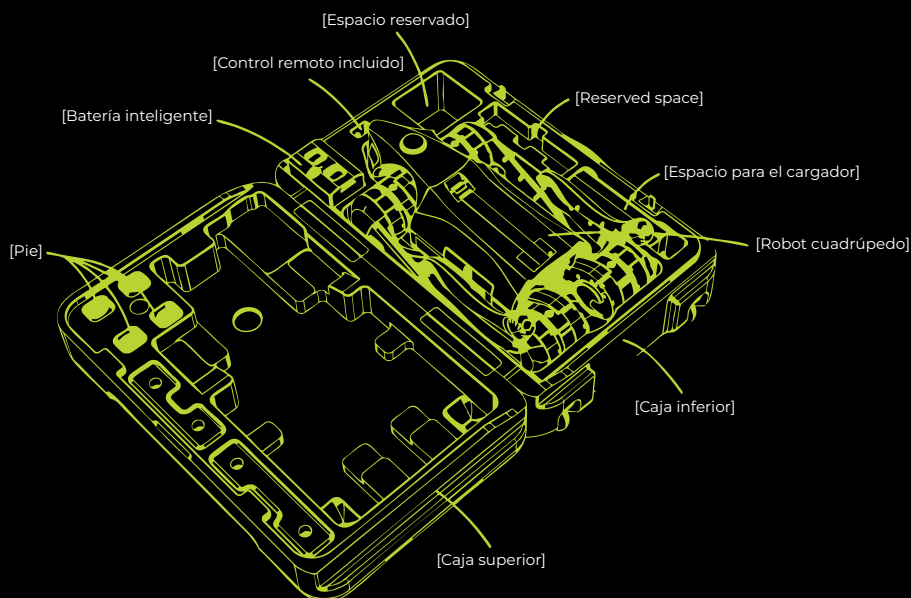
Cómo usar la correa retráctil automática: Después de encender el Go2, presione el botón retráctil hacia atrás, podrá extraer la correa hasta la posición deseada para fijarla. Presione el botón retráctil hacia adelante y la correa se retraerá automáticamente.



Usando tu Go2

Descripción de la Caja de Transporte

La imagen solo se usa para ilustrar la colocación de las piezas, por favor refiérase al contenido recibido. Los accesorios de los diferentes modelos pueden variar, consulte el modelo real.

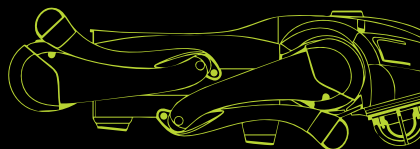


Desempaque

Coloque la caja con la parte superior hacia arriba sobre una superficie plana y luego abra la caja superior. Levante el robot fuera de la caja utilizando la correa y retire los accesorios de la caja en orden. Después de aprender a usar correctamente el robot, coloque el robot cuadrúpedo sobre una superficie nivelada y prepárelo para su encendido.

Empaque

Preparación para el empaque: Gire las patas del robot cuadrúpedo a la posición mostrada en la imagen (paso de retracción de la pierna trasera: gire los motores de la cadera trasera de modo que los muslos traseros queden en la posición que muestra la imagen y al mismo tiempo retraiga las piernas traseras inferiores a la posición mostrada en la imagen). Después de completar el trabajo preparatorio para el empaque, coloque el robot cuadrúpedo en la caja inferior en la dirección indicada en la imagen (preste atención a que la cabeza del robot cuadrúpedo quede bien colocada en la zona destinada para la cabeza). Después de cargar el robot cuadrúpedo, coloque la batería y el cargador incluidos en los compartimentos correspondientes de la caja de transporte para garantizar que ninguna de estas partes se desprenda cuando se cierre la caja superior.



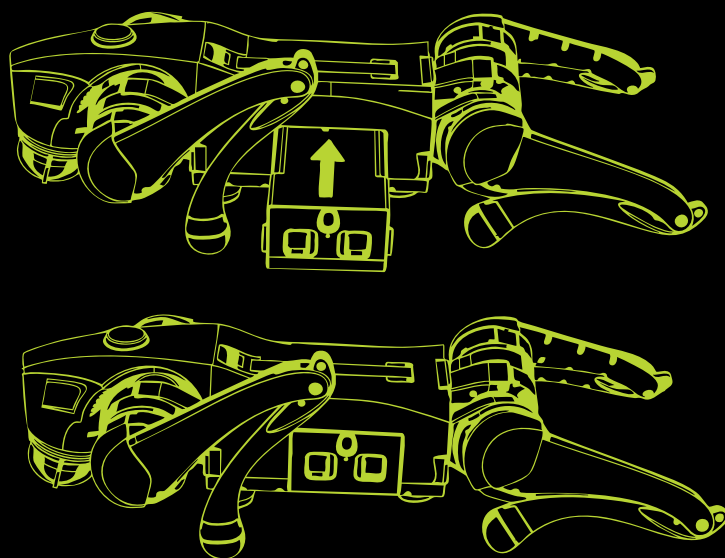
Instrucciones de uso

Preparación antes del uso

1. Utilice únicamente piezas auténticas de Unitree Robotics y asegúrese de que todas las partes estén en buenas condiciones de funcionamiento.
2. Asegúrese de que el firmware esté actualizado a la última versión.
3. El usuario debe asegurarse de no operar el robot bajo los efectos del alcohol, drogas o en un estado de falta de concentración.
4. Familiarícese con las características de cada modo de marcha. Conozca el método de frenado de emergencia del robot en caso de inestabilidad o pérdida de control.
5. Asegúrese de que no haya materiales extraños (como agua, aceite, arena, tierra, etc.) dentro del robot y sus componentes.
6. Asegúrese de que la superficie de la cámara y el LIDAR del robot estén libres de polvo y no estén rodeados de obstrucciones.

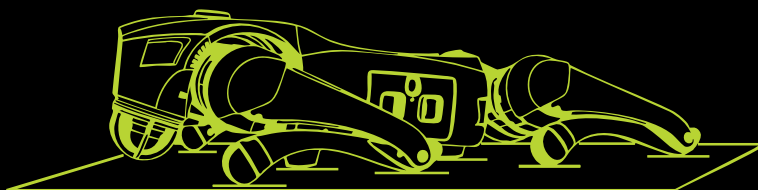
1. Instalación de los paquetes de batería

Coloque el Go2 sobre una superficie plana, inserte el paquete de batería desde el lateral del robot, prestando atención a la dirección de instalación, con el botón de encendido orientado hacia arriba. Si el paquete de batería no se puede insertar completamente, ajuste su dirección y no lo presione con fuerza para evitar dañar la interfaz de la batería y el seguro. Cuando escuche un sonido de "clic", la instalación del paquete de batería estará completa.



2. Posicionamiento del cuerpo (¡Importante!)

Encendido horizontal: Asegúrese de que el robot esté colocado sobre una superficie plana antes de encenderlo, con la almohadilla de soporte abdominal plana en el suelo, el cuerpo del robot acostado horizontalmente sin inclinaciones, las piernas inferiores completamente retraídas (como se muestra en la imagen), y que las cuatro articulaciones y los extremos de los pies estén planos en el suelo para garantizar que los muslos y piernas inferiores del robot no estén presionados por el cuerpo del robot.



3. Encender Go2

Después de colocar el robot según los requisitos, enciéndalo siguiendo estos pasos: Primero, presione brevemente el botón de encendido de Go2 una vez, luego mantenga presionado el botón de encendido durante 2 segundos o más. Durante el proceso de encendido, la luz indicadora de la cabeza del Go2 parpadeará en verde. Espere 2 minutos hasta que la luz indicadora se mantenga verde de forma permanente y el cuerpo esté paralelo al suelo, indicando que el robot está encendido.



Mantener presionado + pulsación corta durante 2 segundos

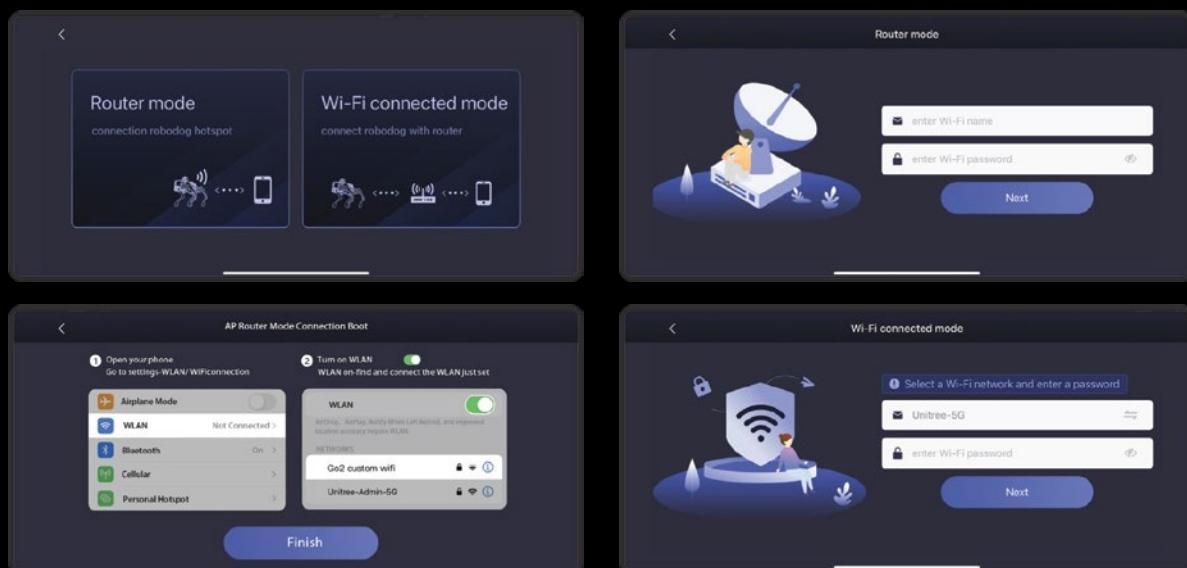
4. Vinculación con la aplicación Unitree Go

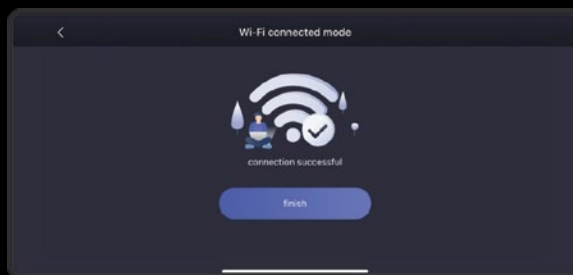
El primer uso requiere vinculación. Durante este proceso, encienda el Bluetooth de su teléfono y acerque el teléfono al Go2 para garantizar una comunicación Bluetooth en tiempo real.

- Descargue e instale** la aplicación Unitree Go, complete el proceso de registro e inicio de sesión.
- Agregue el robot:** Página de inicio > Agregar robot > Activar Bluetooth para conectar su Go2 > Configurar la información del robot.



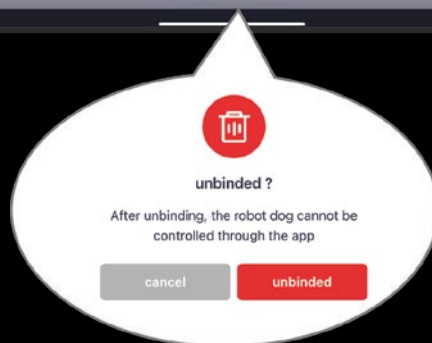
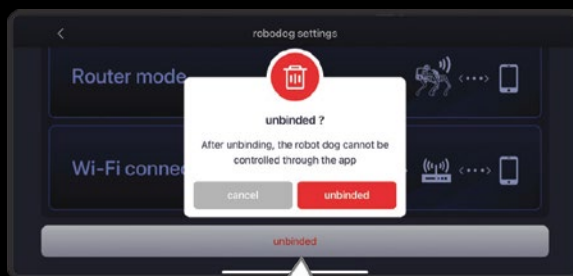
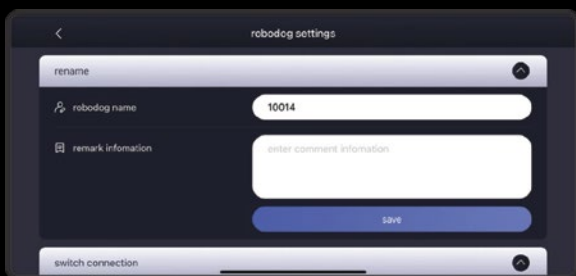
- Vincule el robot:** Puede elegir entre el modo AP Router y el modo de conexión Wi-Fi para conectarse. Siga el tutorial integrado para dominar rápidamente las habilidades de operación después de una conexión exitosa.





¿Cómo cambiar la vinculación de cuenta?

Página de inicio > Configuración > Configuración del robot > Cambiar conexión, seleccione "Desvincular". Después de desvincular el robot, puede ser vinculado por otros usuarios.



- a) ¡Mantenga el Bluetooth de su teléfono móvil activado durante la conexión!
- b) Error de conexión Bluetooth: La aplicación Unitree Go necesita permisos de Bluetooth. Por favor, abra los permisos de Bluetooth de la aplicación.
- c) Si olvida su cuenta vinculada o la pierde, comuníquese con el personal correspondiente de Unitree.

5. Operar su Go2

- Usar la aplicación Unitree Go para controlar su Go2

Después de completar el tutorial integrado en la aplicación Unitree Go, puede usar la aplicación para controlar su Go2 a su gusto.



- Usar control por voz Go2

Actualmente, la función de voz offline del Go2 solo admite conversaciones en chino. Si los usuarios desean mantener conversaciones en inglés, pueden utilizar la aplicación Beben Dog cambiando el idioma del sistema del teléfono a inglés. Esto permitirá emitir comandos en inglés.

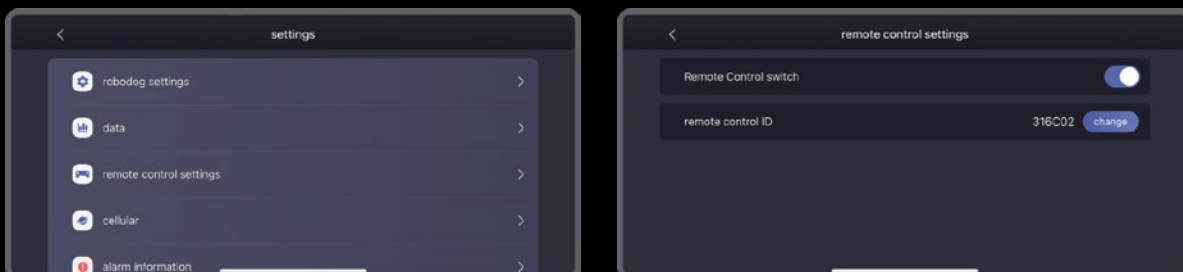
Tipo	Frase	Respuesta de Voz	Acción correspondiente
Despertar	Hey Benben	Aquí estoy	
Palabra comando	Sube el volumen	Sí señor	Ajustar volumen
Palabra comando	Baja el volumen	OK señor	Ajustar volumen
Palabra comando	Muéstrame un baile	¡OK, a bailar!	Bailar
Palabra comando	Mueve el trasero	Como desees	Hacer un movimiento de cadera
Palabra comando	Inclinación con manos	¡Buena suerte!	Levantarse e inclinarse
Palabra comando	Bloquear	Sí señor. Está hecho	Detener el movimiento y bloquear
Palabra comando	Desbloquear	OK, ahora puedo moverme	Desbloquear
Palabra comando	Avanzar	No hay problema	Desbloquea e inicia modo de movimiento hacia adelante por 2 s
Palabra comando	Modo de escalada	Estoy escalando	Iniciar modo de escalada
Palabra comando	Modo de carrera	Soy el Flash	Iniciar modo de carrera
Palabra comando	Activar evasión de obstáculos	Sí señor	Iniciar evasión de obstáculos
Palabra comando	Desactivar evasión de obstáculos	No hay problema	Detener evasión de obstáculos
Palabra comando	Gírar	Estoy rodando	Dejar de rodar
Palabra comando	Estírate	¡Qué día tan soleado!	Estirarse
Palabra comando	Dar la mano	OK señor	Detenerse y levantar patas delanteras para dar la mano
Palabra comando	Acostarse	Estoy cansado / tengo sueño	Detenerse, cambiar de pie a estar de pie, luego entrar en modo de amortiguación
Palabra comando	Levantarse	¡Vamos!	Levantarse y bloquearse



Visita la app Unitree Go - Frases de voz Go2 para más frases.

- Usar el control remoto de mano para controlar Go2 (Opcional)

Para usar el control remoto de mano por primera vez, debe vincularlo en la aplicación Unitree Go: [Configuración] -> [Configuración del control remoto] -> Activar el control remoto, ingresar el código correspondiente y vincularlo con el módulo de transmisión digital del robot.



Las luces indicadoras de señal digital en el lado izquierdo del control remoto deben encenderse, indicando una conexión exitosa. En este punto, puede usar las instrucciones del control remoto para controlar al robot.

Botón		Efecto
Palanca izquierda	Empujar hacia adelante/atrás	Avanzar/Retroceder
	Empujar hacia la izquierda/derecha	Movimiento lateral
Palanca derecha	Empujar hacia adelante/atrás	Subir o bajar la cabeza
	Empujar hacia la izquierda/derecha	Girar a la izquierda o derecha
Cambiar de modo		
START		Desbloquear
		Modo de caminata
		Mantener modo caminata (doble clic)
SELECT		Hacer una pose
L2 (Mantener presionado) + A (Clic)		Postura de bloqueo 1: bloquear articulaciones al estar de pie
		Postura de bloqueo 2: presionar de nuevo para ponerse en modo prono
L2 (Mantener presionado) + B (Clic)		Modo amortiguado (parada de emergencia suave)
L2 (Mantener presionado) + START (Clic)		Modo de carrera
L2 (Mantener presionado) + START (doble clic)		Mantener modo carrera
DERECHA (Mantener presionado) + START (Clic)		Modo escalada 1: subir escaleras hacia adelante y bajarlas en reversa
IZQUIERDA (Mantener presionado) + START (Clic)		Modo escalada 2: bajar escaleras hacia adelante
L1 (Mantener presionado) + SELECT (Clic)		Modo de resistencia

Movimientos Personalizados	
L2 (Mantener presionado) + X (Clic)	Volver a levantarse después de una caída
R2 (Mantener presionado) + A (Clic)	Estirarse
R2 (Mantener presionado) + B (Clic)	Dar la mano
R2 (Mantener presionado) + Y (Clic)	Animar
R1 (Mantener presionado) + X (Clic)	Golpear
R1 (Mantener presionado) + A (Clic)	Saltar hacia adelante
R1 (Mantener presionado) + B (Clic)	Sentarse
L1 (Mantener presionado) + A (Clic)	Baile 1
L1 (Mantener presionado) + B (Clic)	Baile 2
Función	
X (Clic)	Evasión activada (por defecto)
Y (Mantener presionado durante 3 s)	Evasión desactivada
L2 (Clic) + SELECT (Clic)	Interruptor de luz de búsqueda - Apagado por defecto
Flechas izquierda y derecha	Interruptor de luz - verde por defecto
Configuración de Parámetros	
L1 + Flechas arriba/abajo	Ajustar altura de elevación de patas
Flechas arriba y abajo	Ajustar altura del cuerpo



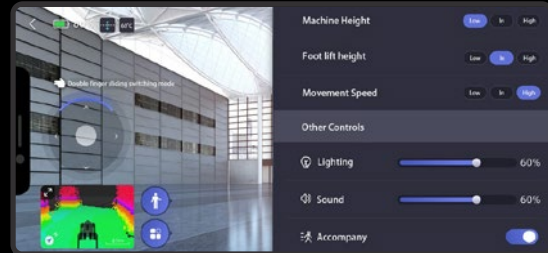
¡Visita la aplicación Unitree Go para activar más modos atléticos!

- a) Moon walk: Solo se puede activar desde la app, no es compatible con el control remoto manual.
- b) Modo paso lateral: Solo se puede activar desde la app, no es compatible con el control remoto manual.
- c) Modo paso cruzado: Solo se puede activar desde la app, no es compatible con el control remoto manual.
- d) Modo de carrera con patas paralelas: Solo se puede activar desde la app, no es compatible con el control remoto manual.

- Go2 Utilizar el control remoto de compañía para controlar Go2

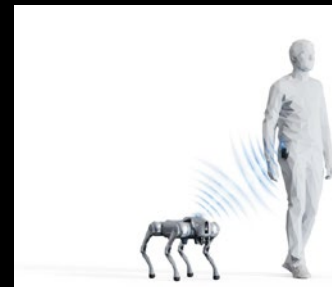
Paso 1: Colocar y encender el control remoto de compañía.

- Ajuste el control remoto en el lado derecho del cuerpo usando un cinturón, colóquese a la izquierda del robot y asegúrese de que su torso esté orientado en la misma dirección que el robot.
- Presione brevemente el botón de encendido del control remoto de compañía. Cuando la luz indicadora permanezca fija, el control estará encendido y en modo de joystick.



Paso 2: Activar el modo de seguimiento lateral (¡Paso importante!)

- Presione brevemente el botón M dos veces para iniciar el modo de seguimiento automático lento, con una velocidad máxima de 1.5 m/s.
- En el modo de seguimiento automático lento, presione brevemente el botón M dos veces para entrar en el modo de seguimiento automático rápido con una velocidad máxima de 3.0 m/s.



Paso 3: Activar/desactivar la función de evitación de obstáculos

Presione brevemente el botón L2 dos veces para activar la evitación de obstáculos; presione una vez para desactivar la evitación de obstáculos.

Step 4: Desactivar la función de seguimiento automático

- Presione brevemente el botón M una vez: detener el seguimiento y entrar en el modo de control con joystick.
- Activar el joystick: Mueva el joystick para detener inmediatamente el modo de seguimiento y entrar en modo joystick.
- Apagar: Mantenga presionado el botón de encendido del control remoto de compañía durante 2 segundos para apagarlo.
- Posicionamiento horizontal: Coloque el control remoto de compañía horizontalmente.

Otras instrucciones de operación (Para ajustes de la máquina)

- a) Control con joystick: Cuando el control remoto de compañía entre en modo joystick, el movimiento del robot puede ser controlado con el joystick. Al usar este modo, el control remoto puede ser retirado del cinturón. Si desea continuar usando el seguimiento automático después de retirar el control remoto, debe volver a colocarlo y activar el modo de acompañamiento.
- b) Modos de posición: Presione brevemente el botón P dos veces consecutivamente y el robot cambiará cíclicamente entre los modos de bajar, amortiguado y levantarse.
- c) Rodar lateralmente: Cuando el robot se voltee lateralmente, presione y mantenga presionado el botón P durante 1 segundo para que vuelva a ponerse de pie.

6. Apagar el Go2

Antes de apagar el Go2, asegúrese de que el robot esté sobre una superficie plana y en una posición estática de pie (la posición inicial después de encenderlo, con el cuerpo horizontal y en estado de pie estático).

- a) Coloque el robot en posición prona.
- b) Una vez que el robot esté en posición prona, presione brevemente el botón de encendido y luego manténgalo presionado durante 2 segundos para apagar el robot.

Después de apagar el robot, siga las instrucciones de posicionamiento del cuerpo y coloque las piernas grandes y pequeñas, así como las articulaciones de la cadera del Go2, en la posición adecuada para el próximo encendido. Si no va a usar el Go2 durante mucho tiempo, retire el paquete de batería y siga los pasos de embalaje para guardarlo en su maleta correspondiente.



Asegúrese de apagar el robot en estado amortiguado, de lo contrario, el robot podría caer fuertemente al suelo al apagarse, lo que podría causar daños al cuerpo del robot y riesgos potenciales de seguridad. Si el encendido falla, verifique si la posición del cuerpo del robot es la correcta.

Explicación de Anomalías

Al utilizar el robot cuadrúpedo Go2, pueden ocurrir anomalías. La mayoría de estos problemas son controlables y tienen solución. Los clientes no deben alarmarse al encontrarse con estos problemas. Lea el contenido a continuación y siga los pasos indicados para resolverlos.

Si tiene alguna pregunta, comuníquese con el soporte técnico oficial de Unitree:

support@unitree.cc.

1. Go2 no se pone de pie después de encenderlo y la luz de la cabeza parpadea en rojo

Si la luz roja de la cabeza parpadea lentamente, significa un fallo al encender. Revise cuidadosamente la posición de encendido del robot, reubíquelo y reinicie. Si el robot sigue sin ponerse de pie, puede haber una anomalía en el sistema o un fallo de hardware, en cuyo caso debe contactar al soporte técnico oficial de Unitree para resolver el problema.

2. Error de conexión de la aplicación

Si está usando el modo de conexión AP, verifique si el teléfono móvil está conectado al punto de acceso AP emitido por Go2. Si está usando el modo de conexión Wi-Fi, asegúrese de que la red Wi-Fi conectada sea normal y pueda conectarse a la red externa.

Si utiliza el modo de conexión 4G, verifique la situación actual del tráfico en [Configuración] -> [Red móvil] de la aplicación para asegurarse de que la tarjeta IoT 4G esté conectada a la red externa.

3. ¿No puede usar la aplicación para controlar Go2?

Go2 no puede ser controlado simultáneamente por el control remoto de compañía y la aplicación. Si desea usar la aplicación para controlar Go2, primero debe salir del modo de seguimiento lateral. Mantenga presionado el botón de encendido durante 2 segundos para apagar el control remoto. Luego podrá utilizar la aplicación para controlar el Go2.

4. Postura anormal al ponerse de pie después de encender

Si, después de encender Go2, la postura al caminar es anormal y el robot tiende a caer fácilmente, y reiniciar el robot no resuelve el problema, es necesario recalibrar las articulaciones del robot siguiendo los pasos indicados en la aplicación Unitree Go.

Nota: Go2 ha sido calibrado con la configuración de fábrica. No recalibre las articulaciones durante un uso normal. Consulte con el soporte técnico oficial de Unitree para determinar si es necesario realizar una recalibración en caso de anomalías.

El acceso a la calibración en la aplicación es: [Configuración] -> [Datos] -> [Machine Dog] -> [Información IMU] -> [Calibración].

5. El radar deja de girar al enfrentar una fuerza externa

Normalmente, al aliviar la fuerza externa, el radar reanuda su rotación automáticamente. Si no funciona, puede intentar girar manualmente el radar. Si el problema persiste, reinicie el Go2. Si después del reinicio el problema continúa, consulte los detalles del error en la aplicación y comuníquese con el soporte técnico oficial de Unitree.

6. Restaurar ajustes de fábrica

El botón de reinicio se encuentra en la parte trasera del Go2 y permite restablecer la configuración de fábrica. El procedimiento es el siguiente: mantenga presionado el botón de reinicio (sin soltar) mientras el robot está apagado, luego encienda la batería del Go2 (presione brevemente + mantenga presionado durante 2 segundos). Cuando la luz amarilla parpadee después de encender, suelte el botón de reinicio y espere a que la luz verde en la cabeza de Go2 se ilumine, lo que indica que el restablecimiento ha sido exitoso. El proceso tarda aproximadamente 30 minutos. Durante el restablecimiento, asegúrese de que la batería del robot tenga al menos 3 barras de carga.

Precauciones

1. Asegúrese de que el robot esté acostado antes de apagarlo, de lo contrario, podría caer bruscamente al suelo al apagarse, lo que podría causar daños al cuerpo y ciertos riesgos de seguridad ocultos.

2. Al ponerse de pie, si la fricción del suelo es insuficiente o los pies del robot no están bien apoyados, evite operar el robot bruscamente para ajustar su postura (incluyendo cabeceo, balanceo, guiñada, ajustes de altura del fuselaje, etc.), ya que esto podría hacer que el robot caiga.

3. Utilice el robot en terrenos planos. Si camina sobre superficies con poca fricción, evite operar el robot de manera brusca, ya que esto podría hacer que los pies resbalen y el robot caiga.

4. La duración estimada de la batería es de aproximadamente 1-2 horas con carga mínima y alternando entre estar de pie y caminar erguido. Esto puede variar según las condiciones de uso, como velocidad de caminata, ajustes frecuentes de la postura, carga adicional, altura de marcha reducida y terrenos con irregularidades, lo que disminuirá el tiempo de autonomía. (Una altura reducida y más flexiones de rodillas aumentan significativamente el consumo de energía y el calentamiento del motor).

5. Debido a los diferentes niveles de experiencia del operador, por razones de seguridad no se recomienda que el robot suba escaleras superiores a 16 cm, ya que existe el riesgo de tropezar. Al enfrentar terrenos irregulares, el operador debe ser cuidadoso y reducir la velocidad del robot. (La versión AIR tiene una altura máxima de caída de 15 cm).

6. Go2 está diseñado para un ángulo de ascenso positivo de hasta 40°. Si se utiliza un ángulo mayor (alrededor o superior a 40°), es probable que el cuerpo del robot se desplace lateralmente, y los giros directos en pendientes pronunciadas pueden desestabilizarlo. Reduzca la velocidad al subir pendientes y asegúrese de un control adecuado por parte del operador. (Pendiente máxima para la versión AIR: 30°).

7. El Go2 puede alcanzar una velocidad máxima de 3.5 m/s en terreno plano. (Velocidad máxima de 2.5 m/s para la versión AIR).

8. Los extremos de los pies del robot son consumibles y se incluye un repuesto con la entrega. Especialmente al caminar sobre terrenos ásperos, estos se desgastarán significativamente. Si nota desgaste evidente, daños o ruidos fuertes al caminar, reemplace los extremos de los pies a tiempo para evitar daños mayores o fallos en el movimiento del robot.

9. Está prohibido usar el robot en terrenos complejos, superficies húmedas, presencia de objetos extraños en el suelo, terrenos con escalones superiores a 16 cm o pendientes superiores a 40°, y donde haya objetos afilados en el suelo o los alrededores.

10. Las manos pueden quedar atrapadas en las articulaciones móviles, como en la articulación de la rodilla. Por favor, tenga cuidado.

Descargo de responsabilidad

Para evitar violaciones de la ley, posibles lesiones y daños, es importante cumplir con lo siguiente:

- 1.** Este producto no es un juguete y no está destinado para uso de personas menores de 14 años. Manténgalo fuera del alcance de los niños y tenga cuidado al operarlo en su presencia.
- 2.** Lea detenidamente este documento antes de usar el producto, comprenda cómo utilizarlo correctamente y conozca sus derechos, responsabilidades e instrucciones de seguridad. Al usar este producto, se considera que ha leído, comprendido y aceptado todos los términos y contenidos de este documento. Los usuarios son responsables de sus acciones y las consecuencias derivadas. Los usuarios se comprometen a utilizar este producto solo para fines legítimos y aceptan estos términos y cualquier política o directriz relevante que pueda establecer Unitree.
- 3.** En la máxima medida permitida por la ley, Unitree no proporciona ninguna garantía expresa o implícita con respecto a este producto, incluyendo, pero no limitado a, garantías implícitas de comerciabilidad, idoneidad para un propósito particular o no infracción. Unitree no será responsable de daños derivados del uso incorrecto del producto de acuerdo con este documento. Unitree no se hará responsable de daños indirectos, consecuentes, punitivos, incidentales, especiales o ejemplares, incluyendo los sufridos como resultado de la compra, uso o incapacidad de uso del producto (incluso si Unitree ha sido advertido de la posibilidad de tales daños). En ningún caso, la responsabilidad total de Unitree hacia usted por todos los daños, pérdidas y acciones derivadas del uso del producto excederá el monto pagado por usted a Unitree por el producto (si lo hubiera).
- 4.** Unitree Robotics no garantiza que los productos o servicios proporcionados estén completamente libres de defectos ni que satisfagan completamente los requisitos del cliente.
- 5.** Está estrictamente prohibido el desmontaje privado, la modificación o el mantenimiento no autorizado de este producto. Unitree no asumirá ninguna responsabilidad por fallos o daños causados por las prácticas anteriores.
- 6.** Está estrictamente prohibido utilizar este producto en entornos no convencionales (como temperaturas extremas, corrosión química, fuego o exposición extrema). Unitree no asumirá responsabilidad por fallos y daños causados por dichos entornos.

7. Bajo el uso normal de este producto, el desgaste natural de las partes y componentes, así como el envejecimiento de la batería, son riesgos asumidos como parte del uso normal. Unitree no asumirá responsabilidad por tales situaciones.

8. Las leyes de algunos países pueden prohibir la exclusión de términos de garantía, por lo que sus derechos pueden variar en diferentes países.

9. Unitree se reserva el derecho de interpretar los términos y condiciones anteriores de acuerdo con las leyes y regulaciones vigentes. Unitree se reserva el derecho de actualizar, revisar o terminar estos términos en cualquier momento sin previo aviso.