



助 行 机 器 人

APP 使用说明书

深圳市迈步机器人科技有限公司

知识产权

本使用说明书及其对应产品的知识产权属于深圳市迈步机器人科技有限公司(以下简称“迈步公司”)。

© 2020 深圳市迈步机器人科技有限公司 版权所有。

未经迈步公司书面同意,任何个人或组织不得复制、修改或翻译本使用说明书的任何部分。

 MileBot 迈步机器人,  MileBot 是迈步公司的注册商标。

声明

迈步公司对本说明书拥有最终解释权。

在满足下列全部要求的情况下,迈步公司才认为应对产品的安全性、可靠性和性能负责,即:

- (1) 装配操作、扩充、重调、改进和修理均由迈步公司认可的专业人员进行;
- (2) 所有维修涉及更换的部件以及配套使用的附件、耗材均是迈步公司原配(原装)的;
- (3) 有关的电气设备符合国家标准和本说明书要求;
- (4) 产品操作按照本说明书进行。
- (5) 本使用说明书也为技术说明书。

对于因使用本产品及其中的配件而产生的任何形式(直接、间接或其它)的损失或损害,我们均不承担任何责任。

目录

一、产品简介.....	1
二、安装与运行.....	2
2.1 运行环境.....	2
2.2 安装及运行.....	2
三、主界面.....	3
3.1 蓝牙连接.....	3
3.2 参数设置.....	4
3.2.1 音量设置.....	4
3.2.2 摔倒报警功能.....	4
3.2.3 日志保存.....	4
3.2.4 参数校准.....	5
3.2.5 恢复出厂设置.....	5
3.3 运动状态显示.....	6
3.4 模式选择.....	6
3.5 助力等级.....	7
四、功能介绍.....	8
4.1 助行模式.....	8
4.2 偏瘫模式.....	8
4.3 帕金森模式.....	8
4.4 被动模式.....	9

一、产品简介

使用前请务必仔细阅读《助行机器人使用说明书》并按照说明要求使用产品

本 APP 为助行机器人配套使用的手机应用软件，可对助行机器人的助行模式进行切换，以及对助行控制参数进行调整，以适应不同类型的用户。

二、安装与运行

2.1 运行环境

本 APP 目前只支持 Android 手机，操作系统 Android6.0 以上，手机蓝牙版本 5.0 以上。

2.2 安装及运行

APP 软件安装包可通过扫描下方二维码或登录我司官网 www.milebot.com.cn/助行机器人max-1/ 进行下载。



下载完成后点击安装即可进行软件安装，安装完成后点击软件运行即可。



三、主界面

点击 APP 运行后即可进入主界面



1. 电量显示：显示设备当前电量
2. 步数显示：显示当前运动步数
3. 行走时间：用户行走时间
4. 蓝牙连接：设备连接通信
5. 参数设置：设备参数设置
6. 助力等级：设置助力力量等级
7. 模式选择：运行模式切换

3.1 蓝牙连接

使用前需要通过手机蓝牙与助行机器人进行连接，在助行机器人处于开机状态时，首次连接时，需要点击“搜索蓝牙”（确保手机蓝牙功能已打开），此时可在搜索列表中显示助行机器人的蓝牙接口，根据提示点击进行连接即可。连接成功后将显示“蓝牙已连接”，同时助行机器人语音播报“蓝牙已连接”提示。在第一次成功连接后，后续 APP 将自动搜索并连接。



3.2 参数设置

用户可通过主界面的参数设置进行一些功能参数调整，包括音量设置、摔倒报警功能设置，日志保存、参数校准、恢复出厂设置。

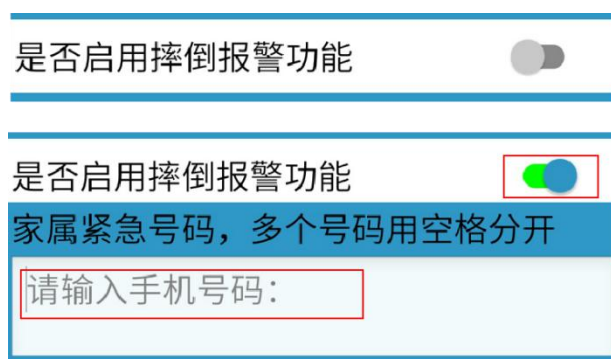
3.2.1 音量设置

通过选择不同语音大小等级可设置助行机器人的语音提示的音量大小，当选择最低等级是为静音状态。



3.2.2 摔倒报警功能

可通过开关选项来启用或者关闭摔倒报警功能，当启用该功能时，若助行机器人检测到用户意外摔倒，则及时停止助力，并发出报警提示声，当设备连接手机 APP 时，通过短信通知预存的家属紧急手机号码。



3.2.3 日志保存

通过勾选“是否保存保存日志”可实时记录用户的运动参数状态，并生成 txt 格式文件，保存在手机根目录下。

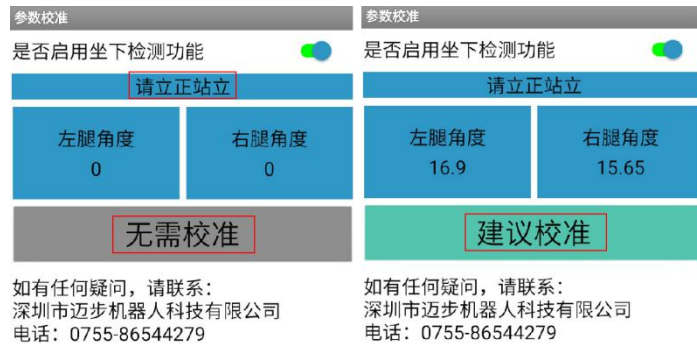


3.2.4 参数校准

可通过开关选项来启用或者关闭坐下检测功能,该功能可在助行模式下检测用户的坐下意图,当用户坐下时,助行机器人将发出“滴”一声提示音,并停止助力。当用户从坐下到站立过程中,助行机器人提供辅助站立助力,并在用户站立后发出“滴滴”两声提示音,继续提供行走助力。

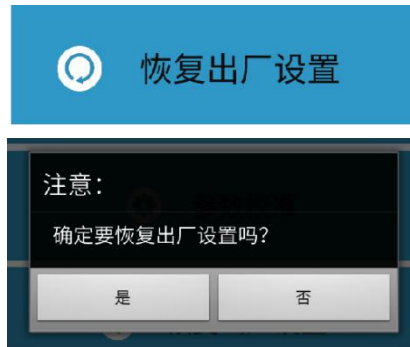


当启用该功能时,需要对助行机器人进行校准。**需要确保用户按照《助行机器人使用说明书》中的说明规范进行穿戴,并处于站立静止状态。**此时可根据提示是否进行校准,当提示“无需校准”时则无需进行任何操作,当提示“建议校准”时请点击按钮并稍等片刻,等待校准完成并显示提示“无需校准”。



3.2.5 恢复出厂设置

通过恢复出厂设置功能,可恢复 APP 默认的参数设置。



3.3 运动状态显示

通过主界面的状态显示区可实时记录显示用户的运行时间与行走步数，右上角为助行机器人的电量提示。



3.4 模式选择

可通过主界面的模式选择进行不同助行模式的切换，以适应不同类型的用户，在进行模式切换前，请确保用户处于静止站立状态，切换成功后，助行机器人将语音播报相应的模式提示。共有四种模式可供选择，具体不同模式功能将在下文详细介绍。



3.5 助力等级

用户可根据自身情况，通过主界面的助力挡位调整助力大小。助力等级共分为 5 挡，等挡位越高，助力越大。在进行助力挡位调整前，请确保用户处于静止站立状态。



四、功能介绍

4.1 助行模式

助行模式为左右两髋关节均提供助力，可适用于辅助髋关节力量不足的老年人。



4.2 偏瘫模式

偏瘫模式为单侧髋关节提供助力，用户可根据自身情况选择“左偏瘫”或者“右偏瘫”来设置左侧或者右侧助力，可适用于偏瘫的患者。



4.3 帕金森模式

帕金森模式为手动触发助力，通过主界面上的“抬左腿”和“抬右腿”按钮分别对左髋和右髋提供助力，同时提供语音提示，用于解除帕金森患者的冻结步态。可通过选择不同的“抬腿高度”参数来调节助力持续时间，选择抬腿高度等级越大，持续助力时间越长。



4.4 被动模式

被动模式用于提供连续的助力，通过主界面上的“开始”和“停止”按钮分别启动和停止助力，同时助力的频率速度可通过“行走速度”进行调整，速度等级共分为3档。



深圳市迈步机器人科技有限公司

联系电话：0755-86544279

企业邮箱：milebot@milebot.cn

公司网址：www.milebot.com.cn

公司地址：深圳市南山区高新南七道国家工程实验大楼 B 座 502