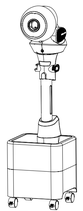
# 庞伯特®智能落地式发球机器人

# HALO 使 用 指 南

型号：HALO PRO
版本：V2



PONGBOT
上海创屹科技有限公司

如您在使用过程中，遇到任何问题，
均可登录官网或来电进行咨询！

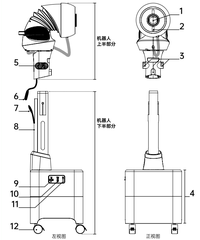
**创屹官方网址：** www.pong-bot.com
**售后服务热线：** 400-190-6688

扫码观看安装视频

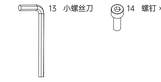
关注创屹微信公众号
了解最新产品资讯

## 产品构成

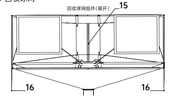
❶ 机器人



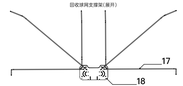

❷ 固定用零件



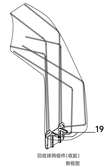

❸ 回收球网




1 出球口
2 指示灯
3 回收球网固定组件
4 回球模块
5 固定用螺钉孔
6 头部插头连接器
7 底部插座连接器
8 护线管
9 电源开关
10 适配器接口
11 配对按键
12 自锁万向轮




15 回收球网拉链
16 回收球网固定绳
17 回收球网支撑管
18 回收球网固定板
19 回收球网固定架

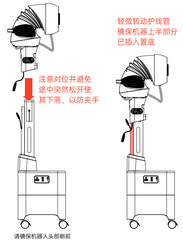



## 安装指导

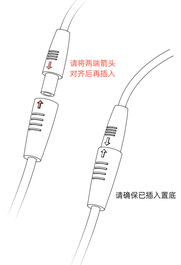
① 取出机器人及回收球网组件，暂时将回收球网放置于一旁。请确保护线管（见产品构成 8）已插入机器人下半部分底部。插入时注意机器人底部插座连接器（见产品构成 7）应从护线管内伸出



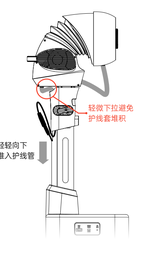

② 如下图所示，将机器人上半部分缓缓滑动插入下半部分，插入时请注意对位并避免途中突然松开机器使其下落，以防夹手；插入后请轻微转动护线管（见产品构成 8），确保机器上半部分已插入置底。



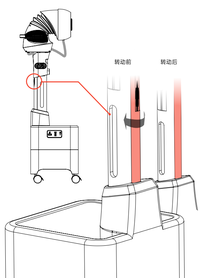

③ 连接机器人上下部分连接器（见产品构成 6&7）。为便于操作，可轻轻将机器人底部插座连接器向外拉出。插线时，请先将头部插头与底部插座连机器处的箭头对齐后，再插入、确保已插入置底。




④ 机器人上下部分连接器（见产品构成 6&7）已连接后，请将其露出在外的部分轻轻向下推入护线管（见产品构成 8）；在此过程中请注意机器后方护线套，适当调整，避免堵积。

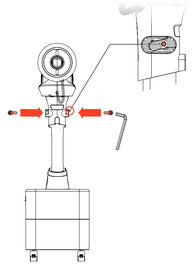



⑤ 完成以上操作后转动机器人下半部分护线管（见产品构成 8）将连接线隐藏。




⑥ 取出固定用零件（见产品构成❷），将两颗螺钉分别插入机器两侧螺钉孔处（见产品构成 5）并用小螺丝刀旋紧固定

**注意确保机器人上半部分不晃动即可**



子骨重建续

## 三包凭证

庞伯特®智能落地式发球机器人

**用户信息**

姓名：_____ 地址：_____
电话：_____ 邮政编码：_____
邮箱：_____

**产品信息**

型号：_____ SN：_____
产地：_____ 服务热线：400-190-6688

**销售商信息**

姓名：_____ 地址：_____
电话：_____ 邮政编码：_____
发货票号：_____ 销售日期：_____
销售商印章：

**备注：**

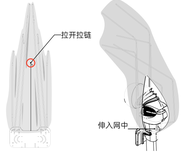
- 庞伯特®智能落地式发球机器人产销执行国家三包法，遵守行业准则，并充分尊重消费者权益，为消费者提供全方位服务保障和尊重承诺。对国家规定或者与消费者约定包修、包换、包退的商品，创屹科技承诺负责修理、更换或者退货
- 以下情况不属于三包范围：

1. 人为因素和非正常原因（不良的电源环境、异物进入设备、客户不良运输等）造成设备的损坏
2. 擅自拆卸非授权服务人员所拆解、维修等行为造成设备的损坏
3. 性能指标或技术参数达到产品设计及说明标准的
4. 在零部件发生老化或损坏的情况下强制运行造成设备的损坏
5. 使用非创屹科技原厂配件造成设备的故障或损坏
6. 不可抗因素造成设备损坏，如地震、洪水、火灾等自然灾害
7. 已超过保修期的产品

# 2号与3号位定位使用

将此边与球桌侧边对齐

⑦ 取出回收球网，拉开拉链（见产品构成 15），并将组装好的机器人上半部分伸入网中

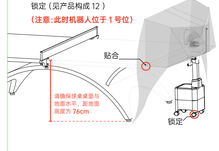



⑧ 在确保机器人上半部分伸入网中后，将回收球网固定架（见产品构成 19）插入其固定组件（见产品构成 3），将球网拉链拉合

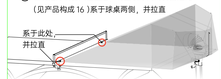



⑨ 将回收球网组件完全展开，确保其两侧支撑杆（见产品构成 17）末端贴合于球桌边缘后，将万向轮锁定（见产品构成 12 ）

**（注意：此时机器人位于 1 号位）**




⑩ 在确定好机器人位置后，将回收球网两侧固定绳（见产品构成 16 ）系于球桌两侧，并拉直




⑪ 接通电源后，打开开关（见产品构成 9 ）



## 配网指导

① 为便于您将设备连网，接下来的步骤需要使用**虎伯特 APP** 完成，请通过以下渠道下载 APP

1. 扫码下载
2. 官网下载（www.pong-bot.com）
3. 各大应用市场搜索"PONGBOT"或"虎伯特"下载

② 请在注册账号后登录，进入 APP



2.1 点击"+"按钮添加设备　2.2 扫描设备二维码（位于机身）　2.3 确认设备信息

③ 开始设备连网



3.1　3.2　3.3

3.1
- 确保手机已经连接至可上网的 Wi-Fi
- 设备只支持使用 2.4GHz Wi-Fi 连接使用，请选择当前手机所连接的 Wi-Fi 并输入对应密码后进行网络连接

3.2
- 开机状态下，请于机器人侧面找到配网按键（见产品结构 11），按下"按键"5 秒后松开，进入网络配置模式

3.3
- 正在配网时，机器人指示灯呈绿色慢闪烁
- 请在确认机器人进入配网模式后点击"下一步"

④ 设备连网成功后机器人指示灯呈蓝色常亮



⑤ 启动设备，即可开始体验



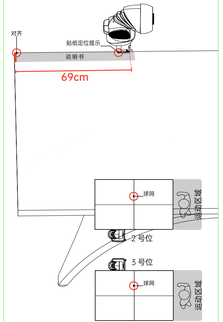
5.1 点击已连接的设备　5.2 点击唤醒设备　5.3 开始体验

⑥ 请先选择机器人摆放位置：

- 1 号位为机器人默认位置（摆放详情见安装指导 6-8）
- 2 号位摆放：请将此使用指南完全展开**（注意：请确保纸张完全展平）**，将带有"|"的一边与球桌短边对齐后，根据提示将附赠的定位贴纸贴于**球桌侧边**，将机器人侧面固定组件（见产品构成 3 ）与贴纸对齐贴合即可（如右图所示）
- 3 号位摆放：参考 2 号位摆放



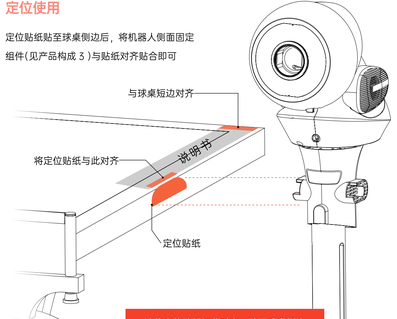
1 号位　2 号位　3 号位




请将定位贴纸与此对齐、**贴至球桌侧边**

## 2 号与 3 号位定位使用

定位贴纸贴至球桌侧边后，将机器人侧面固定组件（见产品构成 3 ）与贴纸对齐贴合即可




请将定位贴纸与此对齐、**贴至球桌侧边**

### 安全信息

在使用和操作设备前，为确保设备性能最佳，并避免出现危险或非法情况，请查阅并遵循所有的安全信息

### 操作与安全

为了防止可能的身体损害，请勿长时间使用贴纸

- 请在温度 -10℃ ~ 45℃ 范围内使用本设备，并在此温度范围内存放设备及其配件。当环境温度过高或过低时，可能会引起设备故障
- 请勿将设备暴露在高温或发热设备的周围，如取暖器、微波炉、烤箱或热水器等
- 使用设备时，电源插座应安装在设备附近并且易于触及
- 当设备不使用时，请断开电源连配插与设备的连接并从电源插座上拔掉电源
- 使用未经认可或不兼容的电源适配器，可能引发火灾、爆炸、设备损坏或其他危险
- 只能使用设备制造商认可且与此型号设备配套的配件，如果使用其他类型的配件，可能违反本指设备保修条款及相关规定，并可能导致安全事故。如需获取认可的配件，请与创威科技客户服务中心联系
- 使用非授权第三方软件开启设备操作和系统，可能存在设备无法使用或者泄露您个人信息等安全风险，建议您使用官方 APP 进行升级


上海市浦东新区金苏路 199 号
No.199 Jinsan Rd, Pudong Shanghai
+86 4001906688
marketing@pong-bot.com
www.pong-bot.com



虎伯特是上海创威科技有限公司、创威（香港）有限公司的商标或者注册商标。产品实际颜色可能存在细微差异，不作为退换货理由。