

Z1

欢迎您使用Unitree机械臂，并感谢您的购买。

本文档记载了有关Z1机械臂的安装、调试、以及如何基于API进行二次开发的相关信息。

机械臂使用人员应充分了解风险，使用前必须认真阅读本手册，严格遵守手册中的规范和要求。

简介

z1灵巧机械臂具有开放性的程序接口和拓展接口，机械臂末端可快速换装不同执行器；能够用于电商物流、新消费、日常生活等多种场景；可与Unitree的Aliengo或B1等四足或其他移动机器人一起写协同完成复杂任务。

SDK下载地址

- 程序控制：[z1_controller](#)
- SDK接口：[z1_sdk](#)
- ROS仿真：[unitree_ros](#), [unitree_legged_msgs](#)

注意事项

- 1.请务必按照本手册中的要求安装机械臂、连接线缆
- 2.确保机械臂的活动范围内不会碰撞到人或其他物品，以免发生意外
- 3.在使用前，需要专业的人员进行调试
- 4.在使用SDK时，必须确保输入的参数和操作流程是正确的
- 5.机械臂在运行过程中会产生热量，在运行或刚停止时，请不要触摸机械臂
- 6.请注意机械臂运行速度，过快时务必小心
- 7.机械臂使用结束后，请务必断电
- 8.机械臂断电后，请务必将控制程序关闭

9.避免在潮湿或粉尘的环境下使用机械臂

10.请务必将机械臂存放、安装到儿童碰不到的地方，以免发生危险