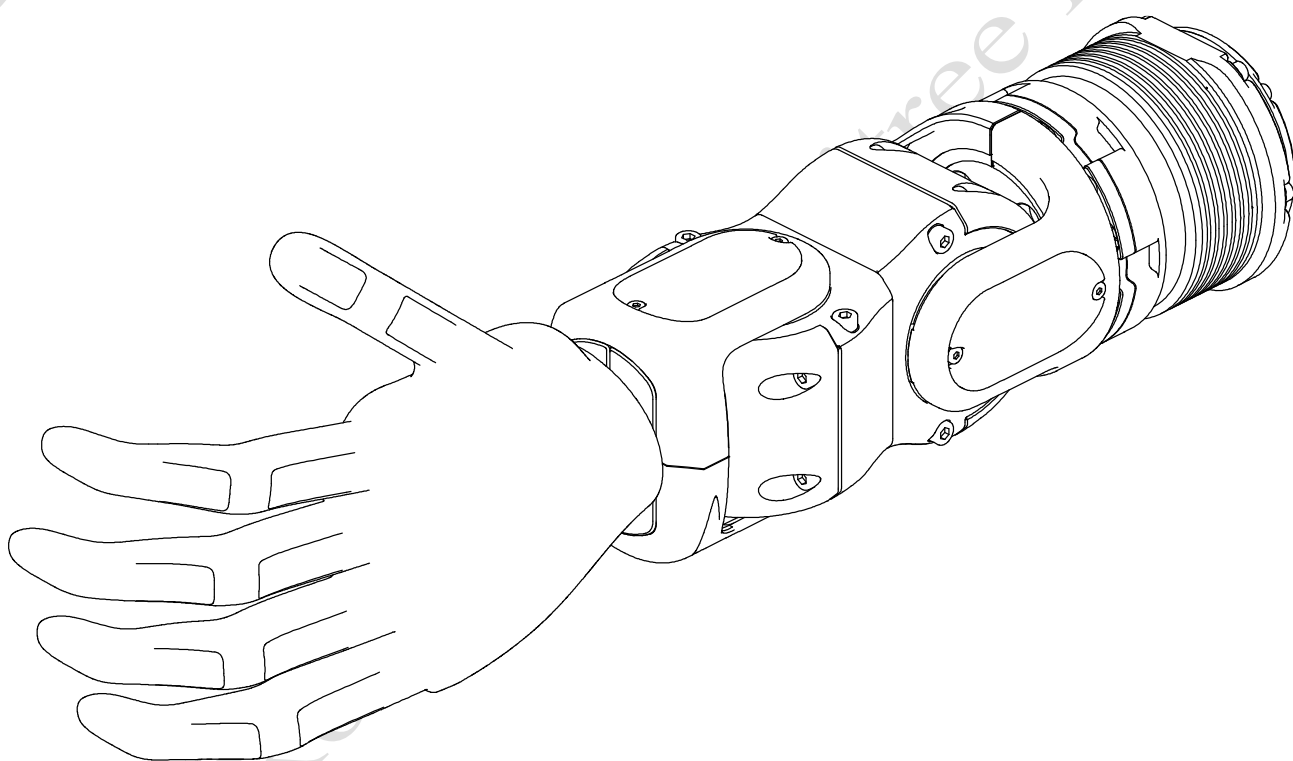


G1-末端假手

拆装指引手册 V1.0



Unitree

本产品为民用机器人产品，请各位用户不要危险性改造和使用机器人。

请访问宇树科技官网了解更多产品相关条款与政策，请遵守各地区法律法规

目录

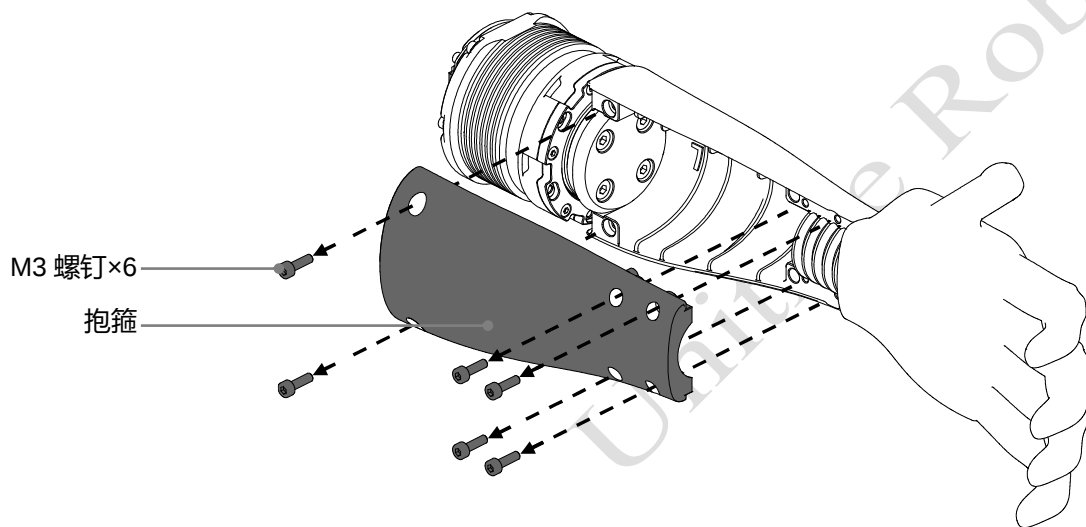
G1 基础版&标准版	2
拆解说明	2
Step1: 拆除手部抱箍	2
Step2: 取出假手	2
安装说明	3
Step1: 安装假手	3
Step2: 安装手部抱箍	3
Step3: 安装完成	4
G1 进阶版&旗舰版	5
拆解说明	5
Step1: 拆除盖板	5
Step2: 取出抱箍	5
Step3: 取出假手	6
安装说明	6
Step1: 安装假手	6
Step2: 安装手部抱箍	6
Step3: 安装盖板	7
Step4: 安装完成	7

G1基础版&标准版

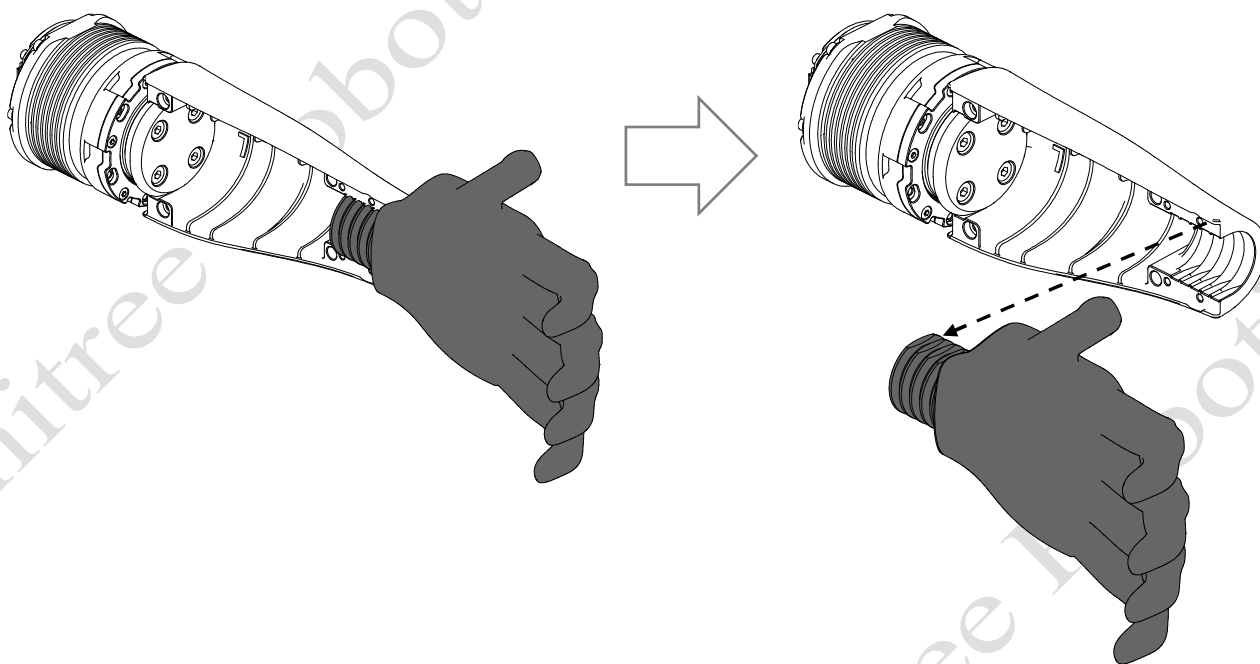
拆解说明

Step1: 拆除手部抱箍

拆除手部侧面六颗 M3 螺钉(螺纹长度 10mm)，取出抱箍，如下图所示。

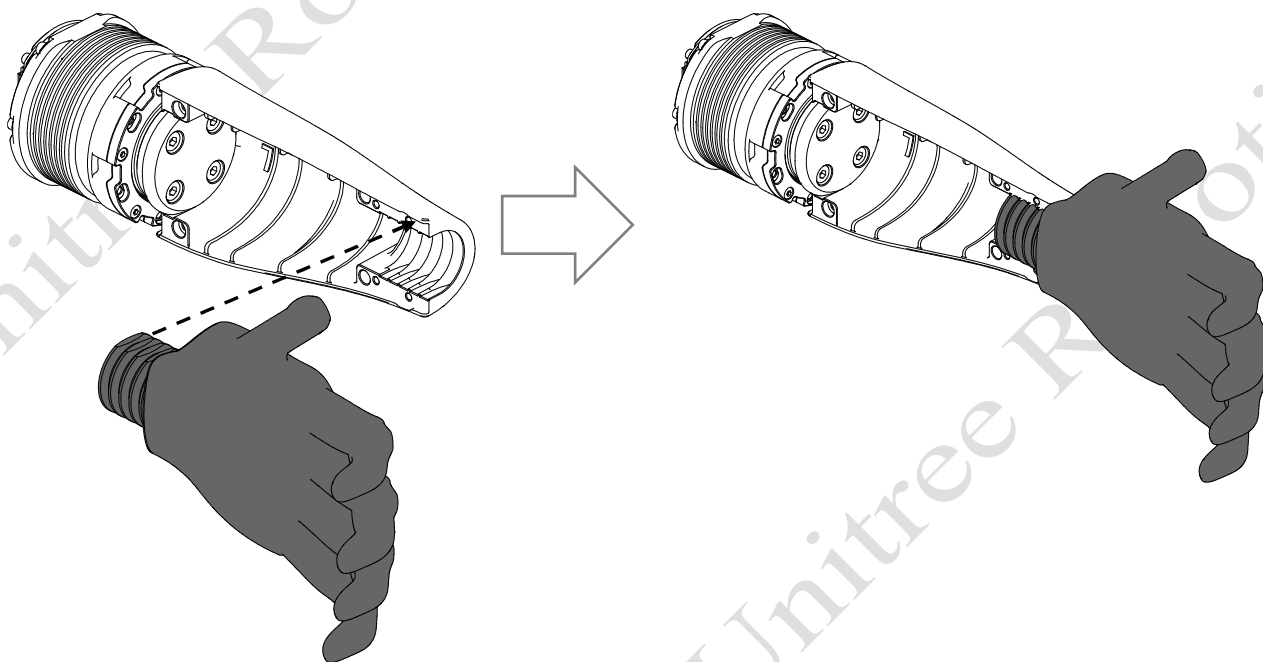


Step2: 取出假手



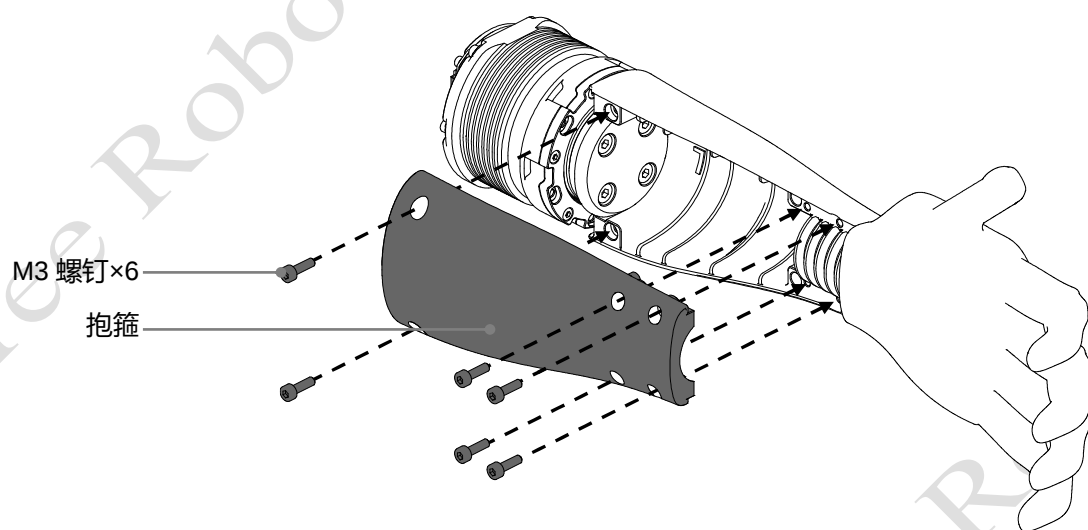
安装说明

Step1: 安装假手

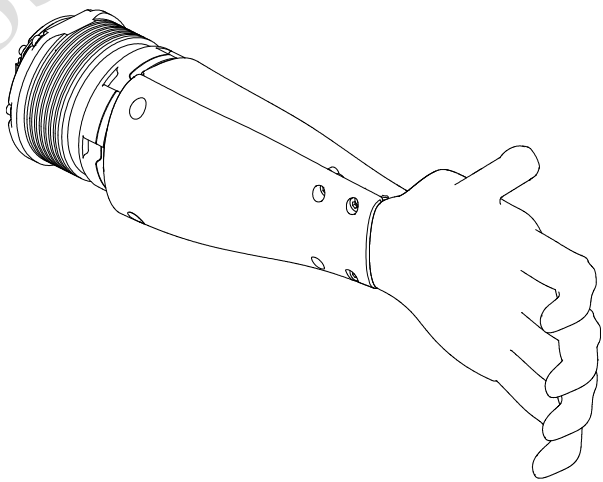


Step2: 安装手部抱箍

放入抱箍，拧紧六颗 M3 螺钉(螺纹长度 10mm)，如下图所示。



Step3: 安装完成

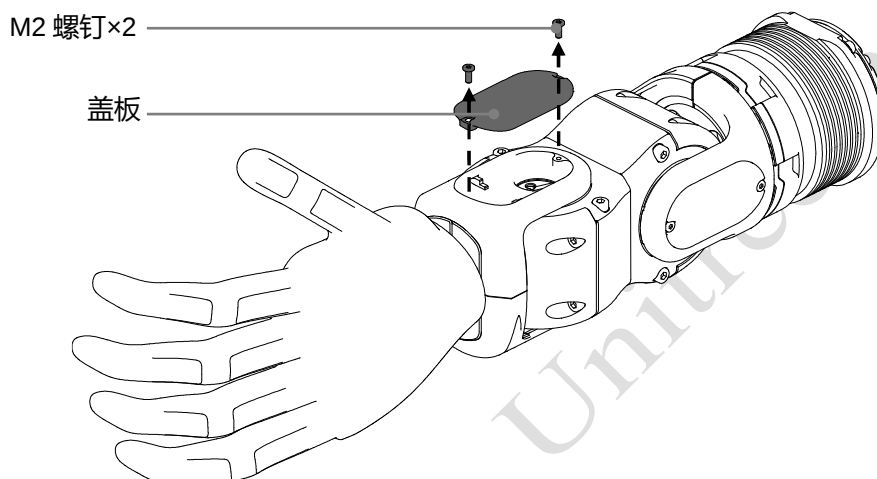


G1进阶版&旗舰版

拆解说明

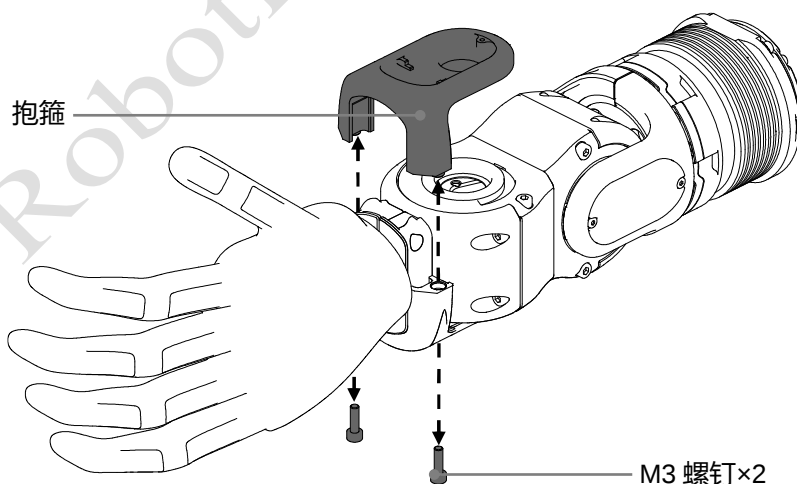
Step1: 拆除盖板

拆除两颗 M2 螺钉(螺纹长度 5mm), 取出盖板, 如下图所示

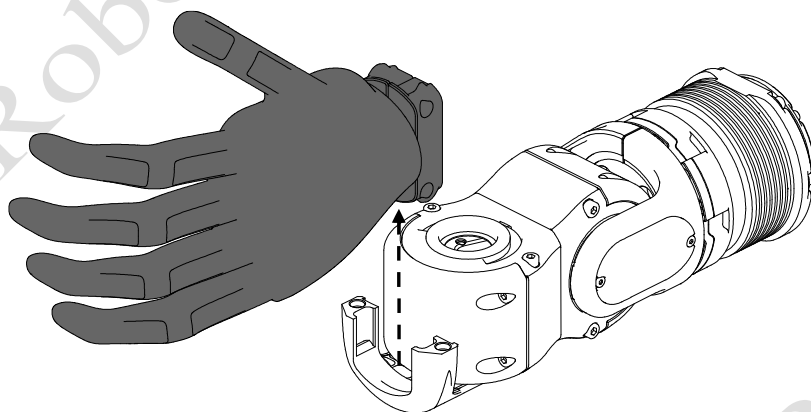


Step2: 取出抱箍

拆除两颗 M3 螺钉(螺纹长度 10mm), 取出抱箍(注意保护线缆), 如下图所示。



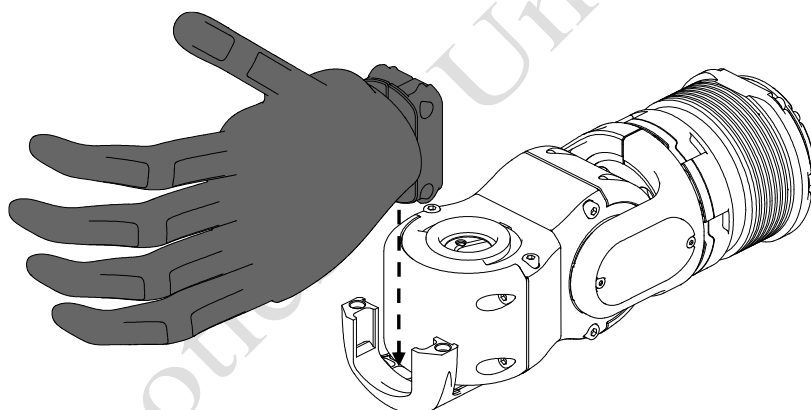
Step3: 取出假手



安装说明

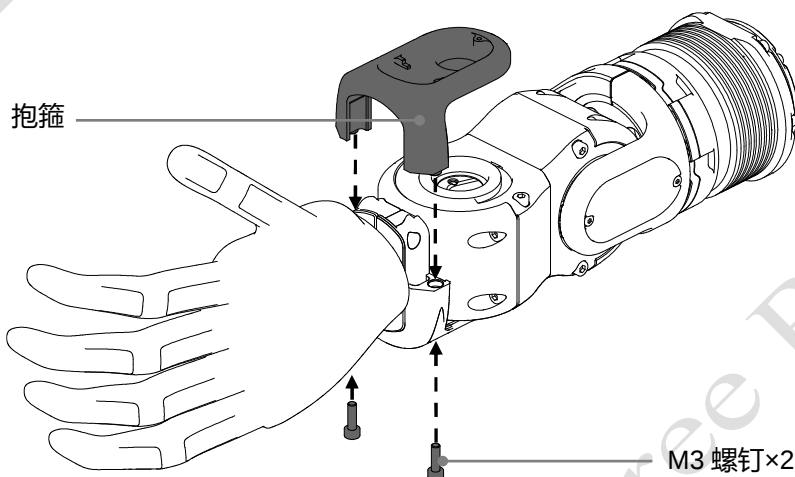
Step1: 安装假手

放入假手(注意区分左右假手, 以及假手放置方向), 如下图所示。



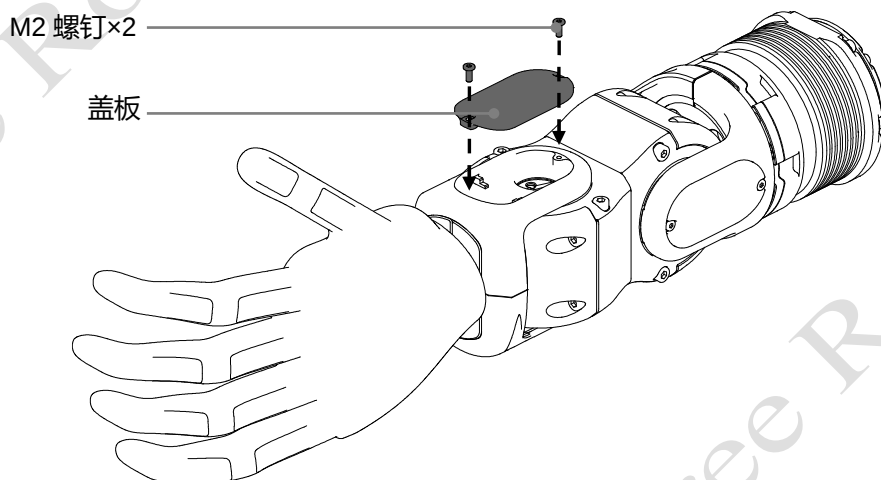
Step2: 安装手部抱箍

放入抱箍(注意保护线缆), 拧紧两颗 M3 螺钉(螺纹长度 10mm), 如下图所示



Step3: 安装盖板

放入盖板(注意保护线缆), 拧紧两颗 M2 螺钉(螺纹长度 5mm), 如下图所示。

**Step4: 安装完成**