

# 【Unitree Go2】 app

2023/11/15

TechShare Inc.



TechShare

# 1. 使用環境にの注意事項

## <歩行が難しい環境>



路面の摩擦が小さい環境

摩擦が小さいと、スリッ  
プの可能性があるので、  
4輪車と同様

## <歩行してはいけない環境>



ぬかるんだ地面



雨の日の屋外走行

Go2は水濡れ厳禁です

## <人と近くの環境>

電源がついている状態の  
ロボットには触らない

## 2. 詳しい使用環境の制限について

- 詳しくはマニュアルをご覧ください

USER MANUAL p.2

Safety Instructions  
Requiring Environment

### Requiring Environment:

1) Please do not run the robot in an electromagnetic interference environment. Sources of electromagnetic interference include but are not limited to: high-voltage power lines, high-voltage transmission stations, mobile phone base stations, and television broadcast towers.

2) Please do not run the robot in the Wi-Fi signal interference environment. Wi-Fi signal interference is usually caused by co-channel interference. In case of interference, be sure to turn off some or all Wi-Fi signal sources of other wireless devices before using the remote control to operate the robot.

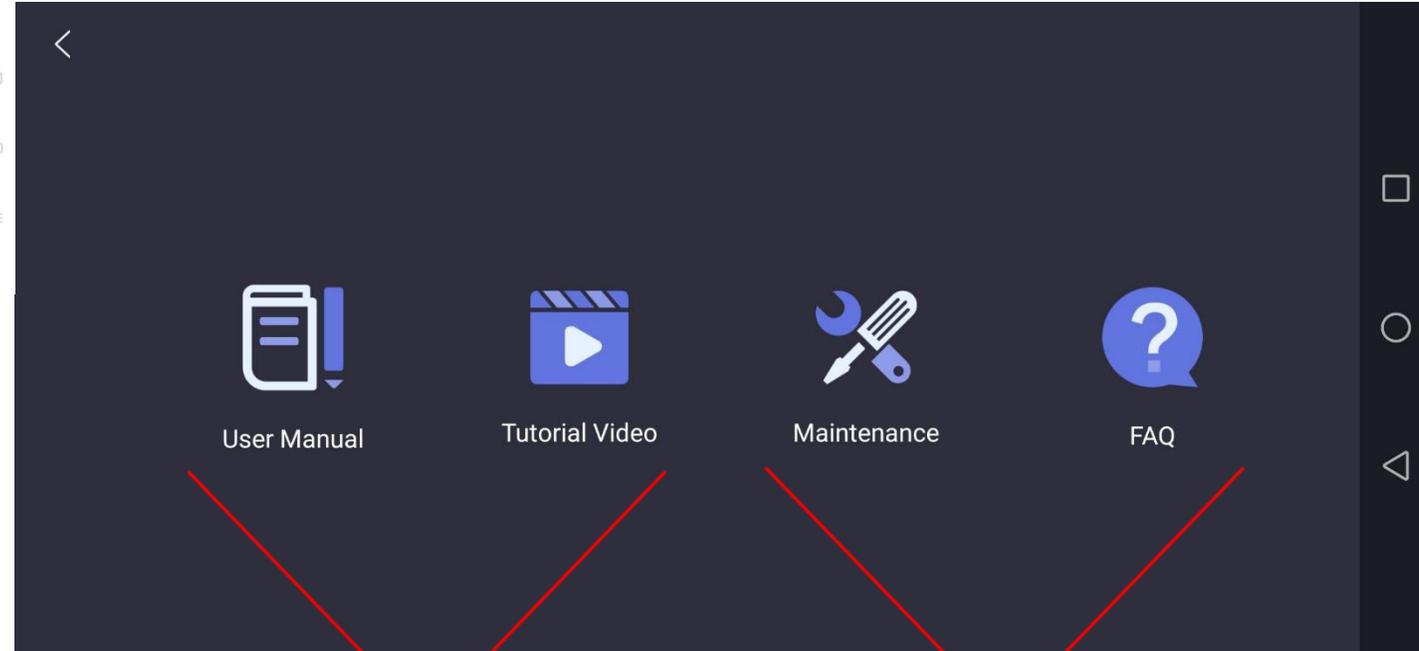
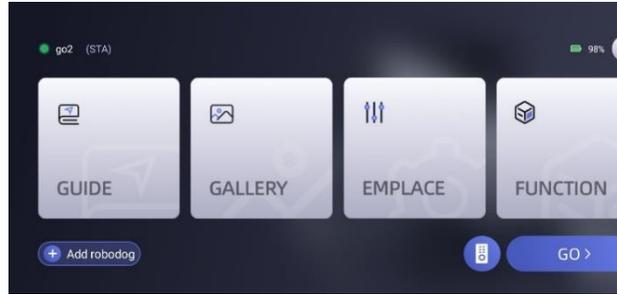
3) Please keep it under control in the users' view when using the robot and keep the robot maintain a safe distance of at least 2 meters from obstacles, complex ground, crowds, **water**, and other objects.

4) Run the robot in 5°C -35°C with good weather condition. Do not run in inclement weather, such as fog, snow, rain, lightning, sandstorms, windstorms, tornado weather, etc.

5) The robot is not **water**proof, so do not run it with **water** on the ground, in rain, snow, or wet conditions! The robot is not dustproof, please do not run it on gravel floors, dusty environments!

6) The legged robot has certain requirements for the ground on which it walks. Do not use the robot on very low friction ground, such as ice. Do not use the robot on soft ground, such as thick spongy ground. If the robot is used on smooth ground, such as glass and ceramic tile, the users need to control the robot for movement carefully and smoothly, avoid violent movement, and reduce the walking speed of the robot to prevent the robot foot from slipping and falling.

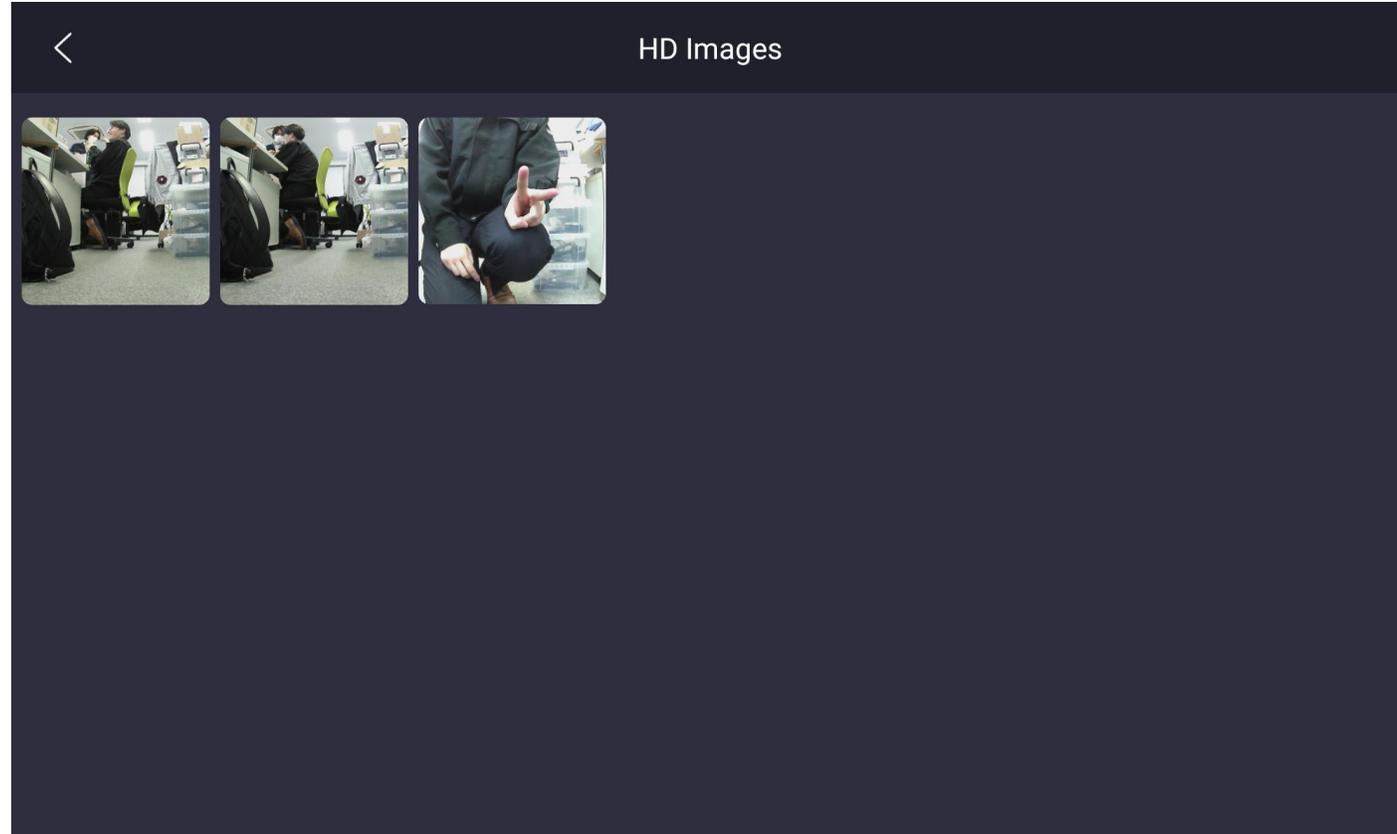
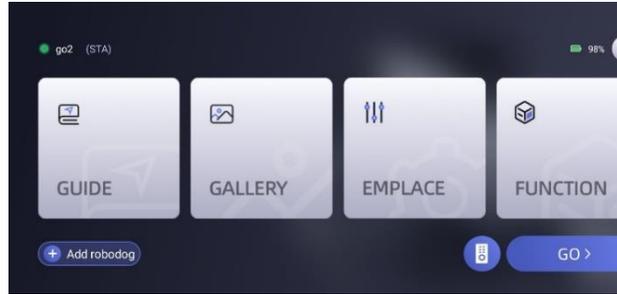
# GUIDE



弊社FAQでも同様のものを公開中：  
[【Unitree Go2】メーカー資料について - TechShare FAQ](#)

不具合や問い合わせがございましたら、  
TechShareまで連絡ください。

# GALLERY



撮影した写真が見れます  
保存した画像は一般的なアプリと同様、スマホに保存されます

# GUIDE > Tutorial Video

1. Unboxing
2. Adding Go2&Network setting
3. OTA firmware update
4. Calibration
5. Posture&movement
6. Perspective Switching
7. Accompany Mode
8. Benben Dog
9. Remote Control Connection
10. Programming Mode

# 1. Unboxing

AIR/PRO版についての、内容物の紹介です。

## [1, Unboxing Unitree Go2 Robot \(youtube.com\)](#)

- **内容物**
  - Go2本体
  - Joystick コントローラー (Remote Controller)
  - ミニコントローラー (Beacon) **Pro版以上**
  - 充電器 (charger set) **通常タイプ**
  - おなかサポーター (Go2 support)
- **起動方法とシャットダウン方法**

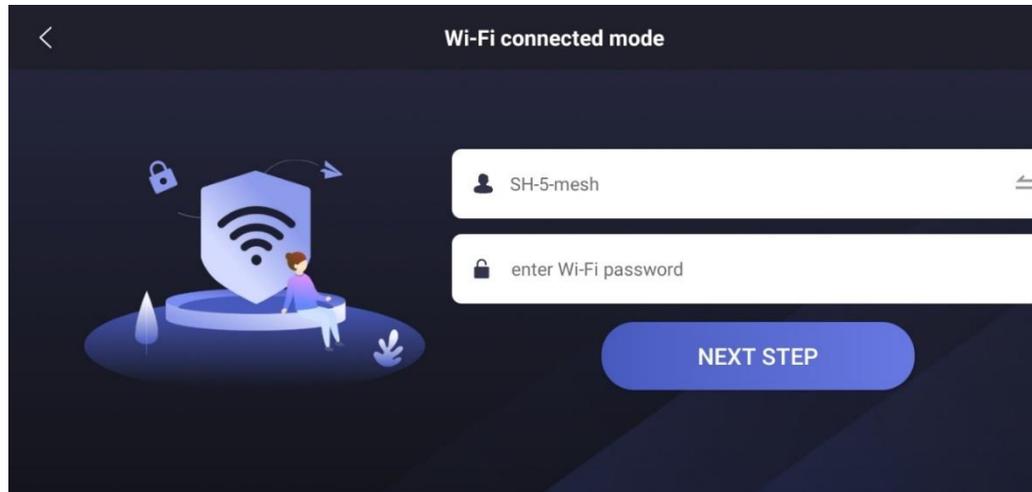
## 2. Adding Go2&Network setting

AppとGo2を繋げる方法と、つなげる方法についての内容になります。

[2, Adding Go2 on App and Network setting \(youtube.com\)](#)

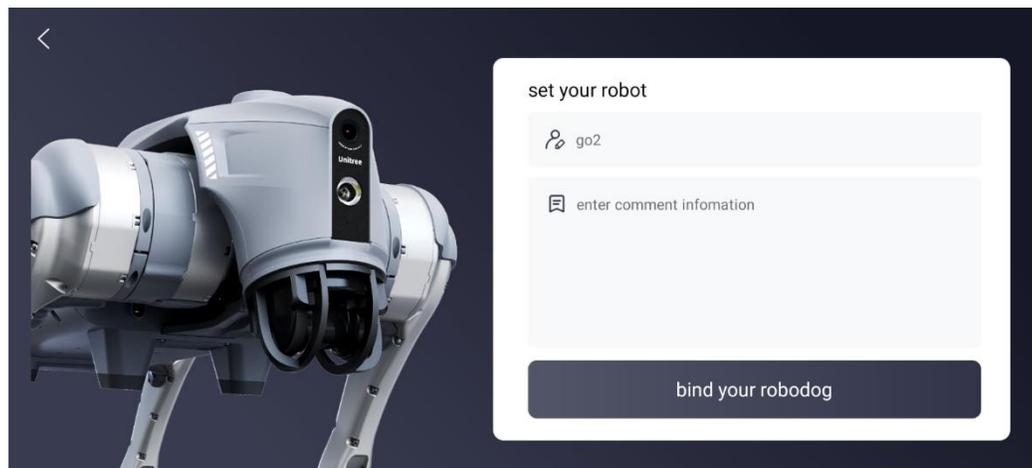
- AppとGo2を繋げる方法
  - BluetoothをONにして、Go2を追加
  - Wi-Fi Modeで設定
  - AP Modeで設定
  - 4G **日本では使えません**
- 接続を切る方法
  - unbind

# アプリとの連携

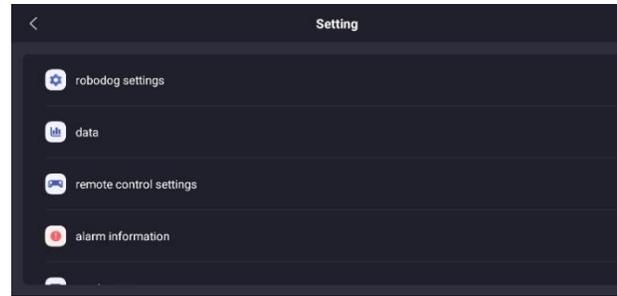
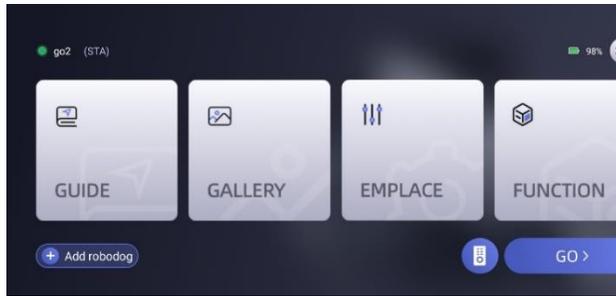


スマホが接続しているWi-Fiにロボット側もつなげるためにpasswordを入力する。

次に、適当に名前を設定して「bind your robodog」を押す。この名前はapp上の表示名になる

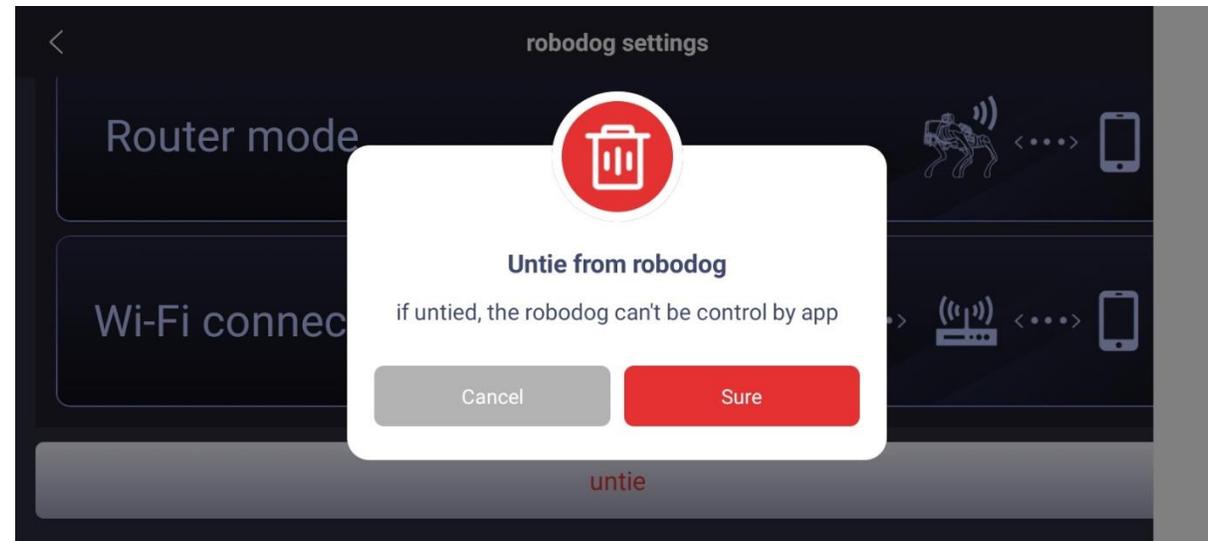
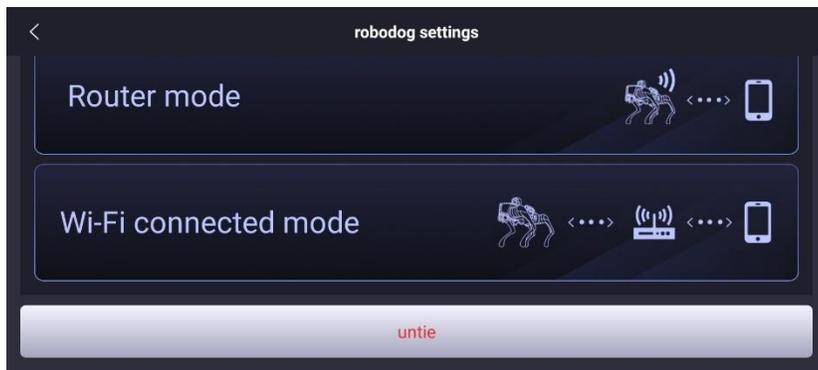
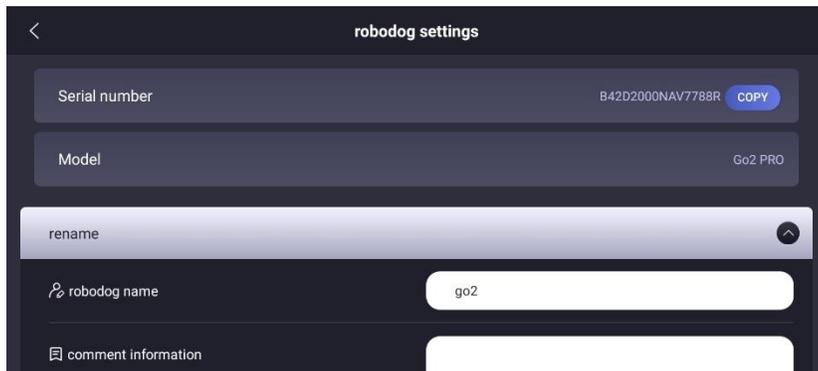


# ロボットとスマホの連携解除



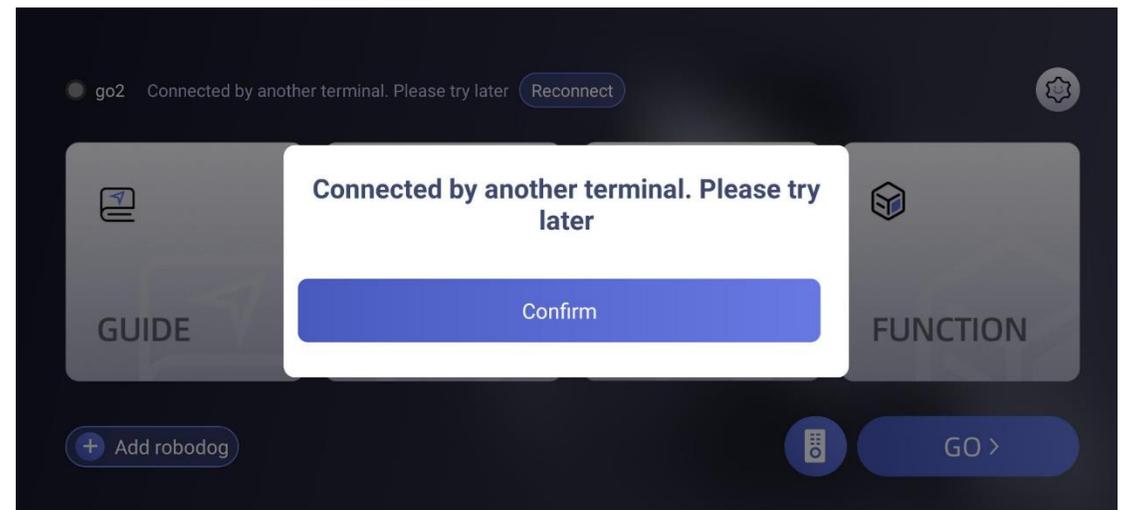
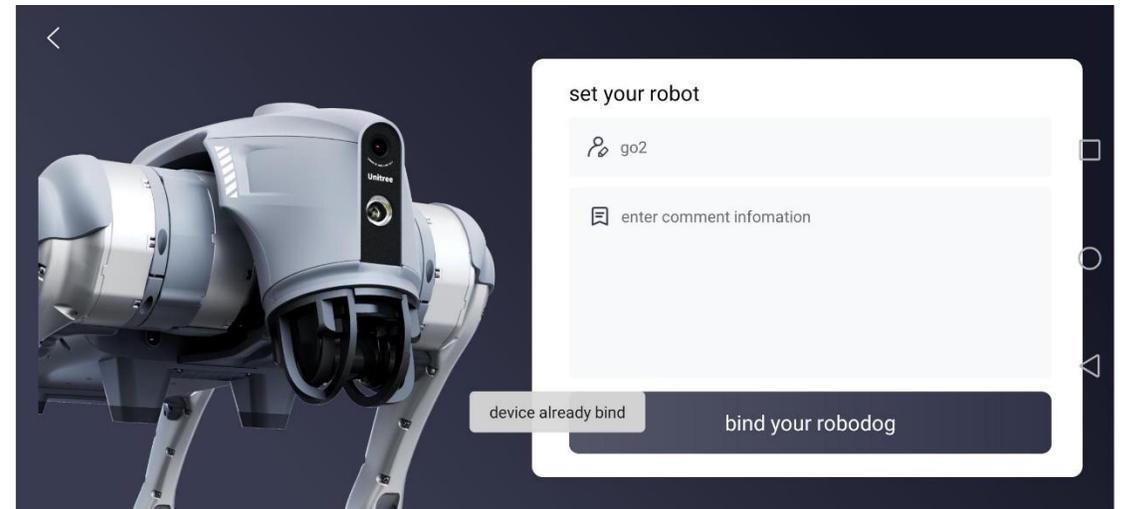
EMPLACE → robodog settings  
 → スクロール → untie  
 より、Robotとスマホの連携を解除することができる

**1つのRobotと連携できるアカウントは1つのみ**であり  
 他のアカウントから操作するにはuntieする必要がある



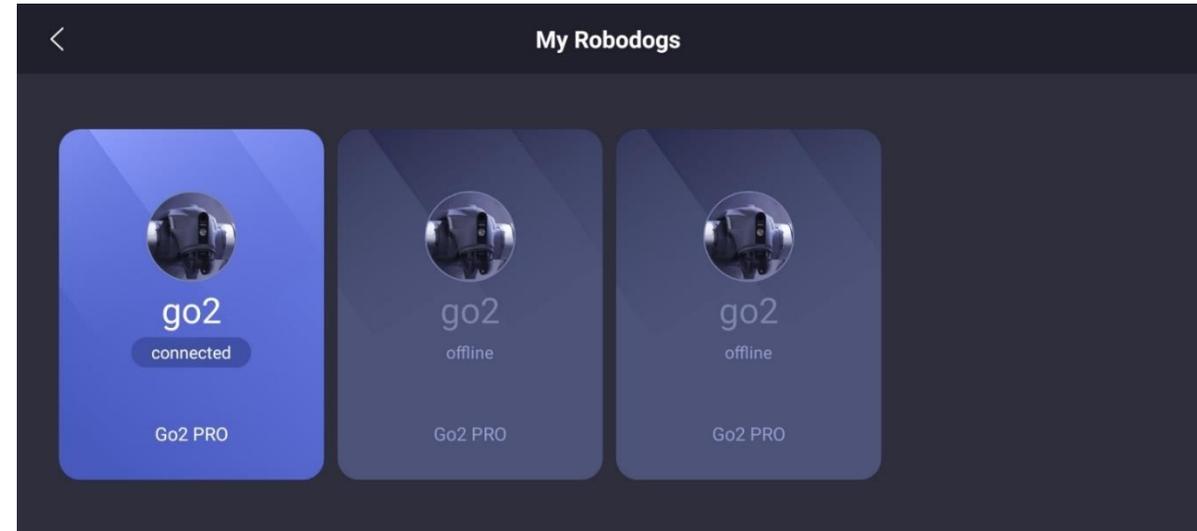
# ロボットと接続できない場合

- 「device already bind」と表示される場合は、**他のアカウント**に登録されている状態のため、そのアカウントから「untie」する必要があります
- 「Connected by another terminal」と表示される場合は、同じアカウントの**他のスマホapp**から操作している状態になります



# 1つのスマホ/アカウントに複数台登録可能

- Go2を複数台所有している場合も、基本的にはアカウントは1つにする方がよいです



## 3. OTA firmware update

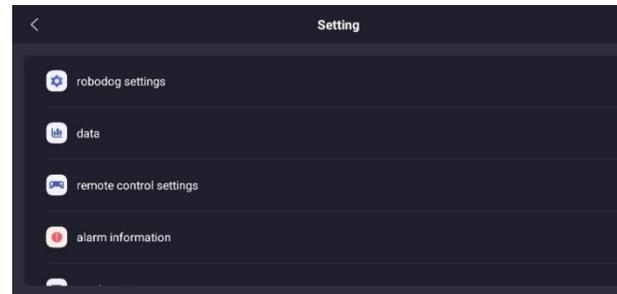
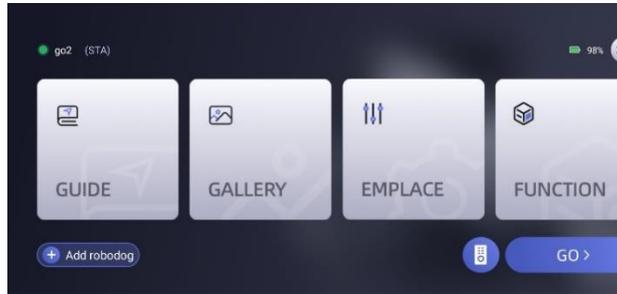
Software firmware updateの方法についてになります。

[3, Unitree Go2 robot OTA firmware upgrade \(youtube.com\)](#)

- アップデートの方法

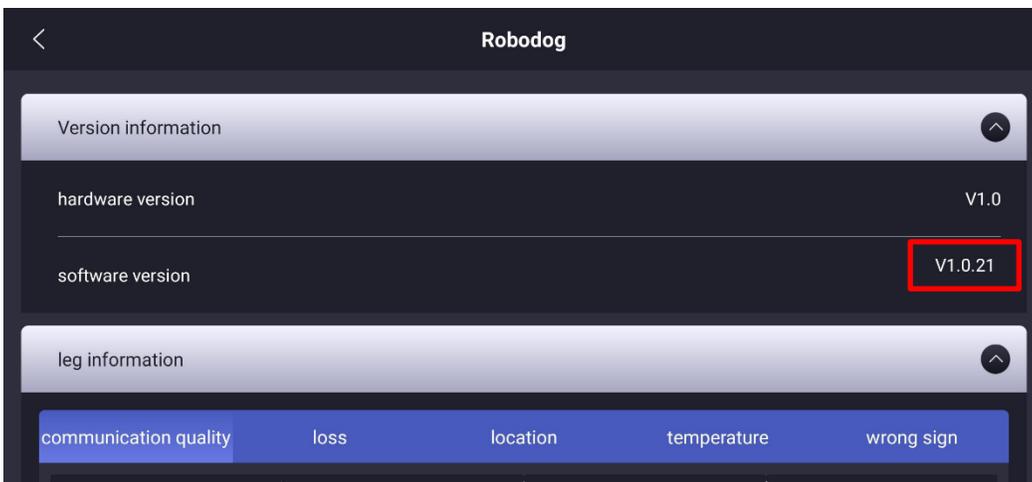
Go2から、随時歩容や細かい仕様についてのアップデートが行えるようになりました

# ソフトウェアバージョンについて



EMPLACE → data → Robotdog  
より、バージョンを確認することができる。

スマホからアップデートすると、software versionがアップデートされる



## 4. Calibration

キャリブレーション方法についてになります。

[4, Unitree Go2 Calibration \(youtube.com\)](#)

- キャリブレーションの方法
  - IMUキャリブレーション
  - Legキャリブレーション

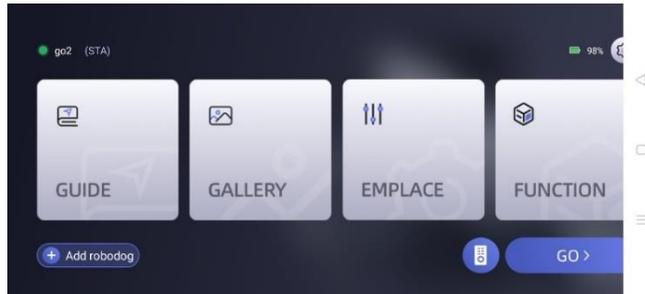
1カ月以上使っていると歩容が乱れる場合があります。その場合、キャリブレーションにより歩容を改善することができます

## 5. Posture&movement

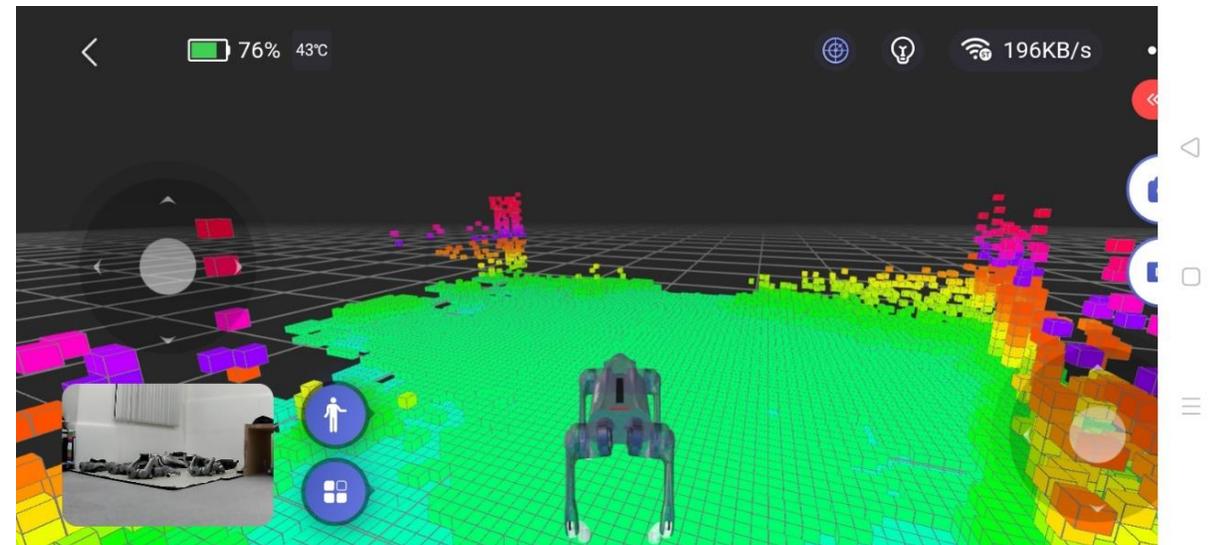
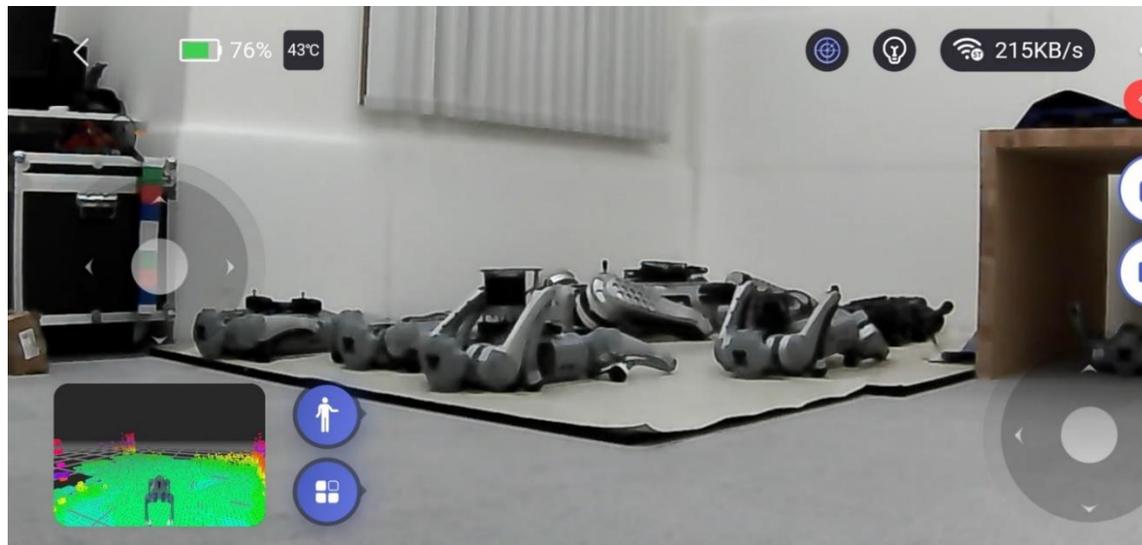
appからGo2の操作を行う方法についてになります。

[5, Unitree Go2 posture & movement on App – YouTube](#)

# アプリからremote操作



右下の「Go>」を押し、少し待つと以下のような画面になる。  
左下をタップすることで、画面を切り替えられる  
また画面上からrobotの操縦も可能



## 6. Perspective Switching

5. Posture&movement の補足的内容です。  
視点や表示の変更方法についてです。

[9, Unitree Go2 robot remote control connection \(youtube.com\)](#)

# 7. Accompany Mode

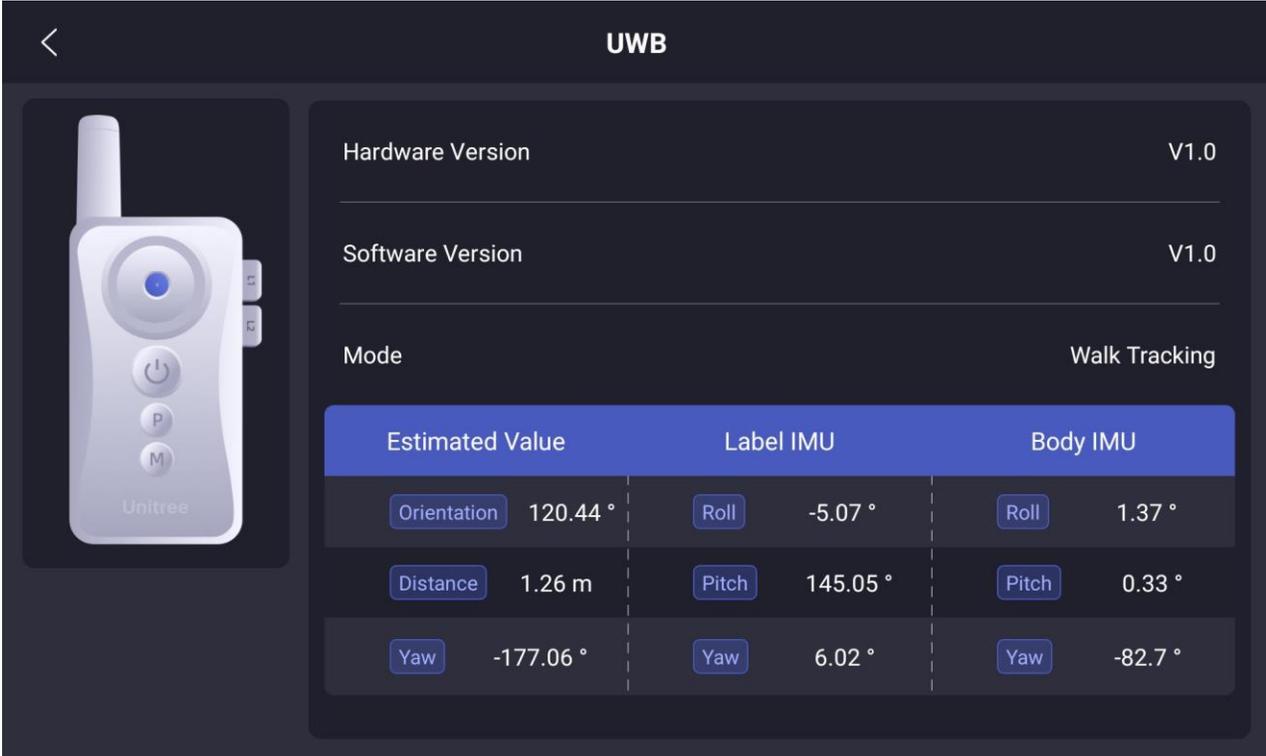
ミニコントローラーによる伴走モードの解説。

[6, How to set up accompanying mode for Go2 robot \(youtube.com\)](#)

# Labelコントローラーの情報

- Device>Data>UWBよりLabelコントローラーの位置情報等を取  
得可能

- 伴走中の状態:



The screenshot displays the UWB interface with a device image on the left and a data table on the right. The device is a white handheld unit with a blue antenna and buttons labeled P and M. The data table shows estimated values for Orientation, Distance, and Yaw, along with IMU data for Label and Body sensors.

Estimated Value	Label IMU	Body IMU
Orientation 120.44 °	Roll -5.07 °	Roll 1.37 °
Distance 1.26 m	Pitch 145.05 °	Pitch 0.33 °
Yaw -177.06 °	Yaw 6.02 °	Yaw -82.7 °

## 8. Benben Dog

Pro版以上/中国語のみ対応(23/12/21現在)

話しかけると、しゃべったり動いたりしてくれる機能。

[7, How to use Benben Dog on Unitree Go2 - YouTube](#)

- ※最新バージョンではIntelligent Assistant

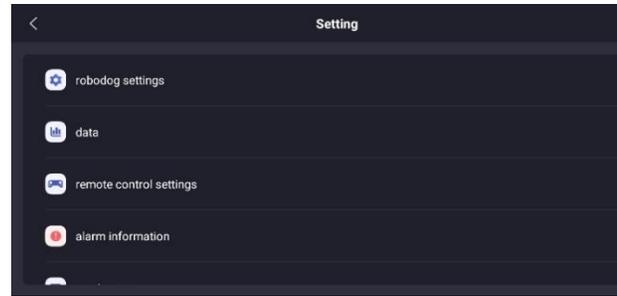
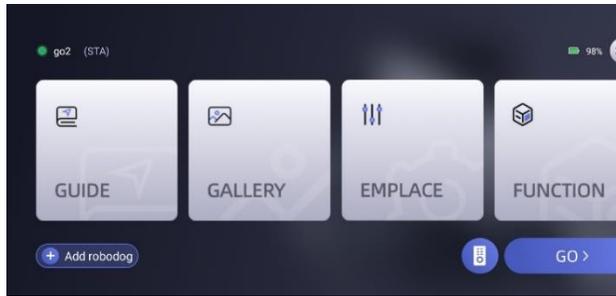
# 9. Remote Control Connection

joystickコントローラーとの接続設定方法。

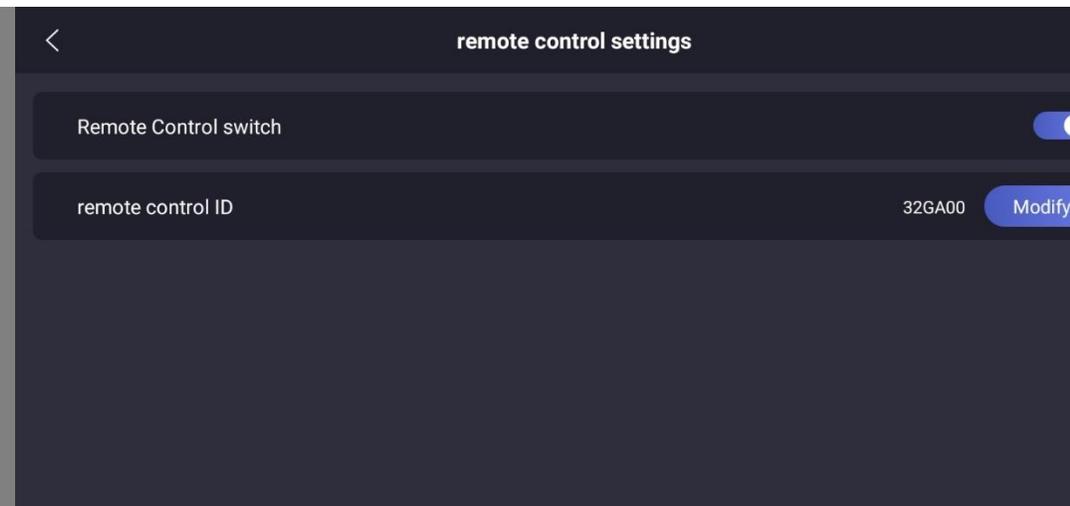
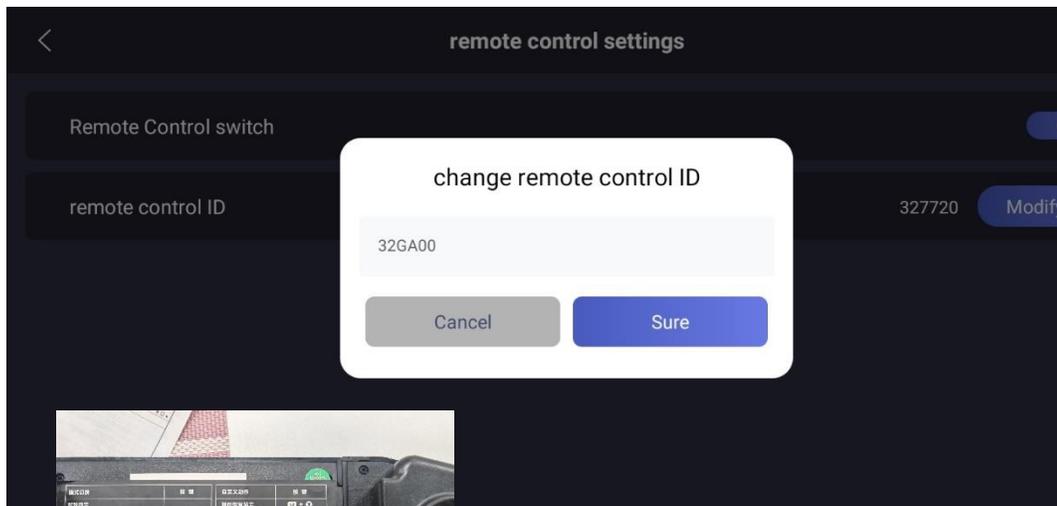
[9, Unitree Go2 robot remote control connection \(youtube.com\)](#)

Go1のjoystickも同様に登録すれば使うことができます

# Joystick登録



EMPLACE → data → remote control ID Modify  
 より、Joystickの登録ができる  
 Go1で使っていたjoystickも使用可能



ハイフンの前までの  
6桁の英数字を入力する

# 10. Programming Mode

簡易的なプログラミング機能の解説になります。

[10, Graphic programming on Unitree Go2 \(youtube.com\)](#)