

Konfiguracja Wi-Fi i aktualizacja OTA

Cyber 1 — instrukcja krok po kroku

Wydanie na podstawie dokumentacji producenta V1.3 · 04.09.2026

Zanim zaczniesz

Aktualizacja zmienia oprogramowanie sterujące napędami. Przeprowadzaj ją z robotem w pozycji leżącej lub stojącej na stabilnym podłożu, bez osób i przedmiotów w zasięgu nóg. Nie odłączaj zasilania w trakcie instalacji.

Robot pobiera aktualizacje przez internet, więc najpierw trzeba go podłączyć do sieci Wi-Fi. Konfigurację wykonuje się raz — przy kolejnych uruchomieniach robot łączy się sam.

1. Połączenie z Wi-Fi

- 1 Połącz telefon z hotspotem robota. Sieć nazywa się **Cyber1-[numer maszyny]**, hasło: **12345678**.
- 2 Otwórz przeglądarkę w telefonie i wejdź na adres **10.42.0.1:5000** (albo zeskanuj kod QR z dokumentacji producenta).
- 3 Wpisz nazwę i hasło sieci Wi-Fi w **paśmie 5 GHz**, z której robot ma korzystać, i zatwierdź. Po udanej konfiguracji robot ogłosi komunikatem głosowym „WIFI configuration successful”.

Na co uważać

- Dwukropek w adresie **10.42.0.1:5000** musi być zwykłym znakiem ASCII. Dwukropek z klawiatury chińskiej lub japońskiej (pełnej szerokości) nie zadziała.
- Jeśli robot ma korzystać z hotspotu telefonu, ustaw pasmo na **5 GHz**, a zabezpieczenie na **WPA2-Personal**. Przy WPA3 lub paśmie 2,4 GHz połączenie się nie powiedzie.

2. Aktualizacja OTA

- 1 Po udanej konfiguracji Wi-Fi zostaw robota włączonego i poczekaj, aż pobierze nową wersję z serwera. Zwykle trwa to **około 15 minut**; przy wolnym łączu dłużej. W tym czasie nie wyłączaj urządzenia.
- 2 Włącz kontroler i uruchom robota ponownie. Po starcie usłyszysz komunikat o dostępnej aktualizacji.
- 3 Naciśnij **strzałkę w górę** ↑, aby potwierdzić. Każdy inny klawisz anuluje aktualizację. Po zakończeniu robot zrestartuje się samodzielnie.

Od wersji V0.27 działa wymuszenie aktualizacji. Jeśli przypadkiem anulujesz, przytrzymaj jednocześnie przycisk drążka, aby wymusić instalację.

3. Kontroler nie działa — aktualizacja przez laptopa

Jeśli kontroler nie odpowiada, aktualizacji nie da się potwierdzić przyciskiem. Wtedy robota obsługuje się z laptopa podłączonego do jego sieci, a wsparcie producenta przeprowadza aktualizację zdalnie przez AnyDesk.

Najpierw sprawdź podstawy

- Czy kontroler jest naładowany i włączony? Sprawdź diody stanu.
- Czy kontroler jest sparowany z tym egzemplarzem robota? Po wymianie lub resecie parowanie trzeba powtórzyć.
- Czy robot w ogóle reaguje na inne polecenia — czy odzywa się komunikatami głosowymi?
- Czy między kontrolerem a robotem nie ma przeszkody albo dużej odległości?

Jeśli po tych krokach kontroler nadal nie działa, przejdź do procedury zdalnej.

Przygotowanie

- Laptop z Wi-Fi i zainstalowanym **AnyDesk**.
- Robot naładowany **powyżej 50%** — aktualizacja przerwana brakiem zasilania może uszkodzić oprogramowanie.
- Stabilne podłoże i wolna przestrzeń wokół robota; wyłącznik awaryjny w zasięgu ręki.
- Numer maszyny — odczytasz go z nazwy sieci robota (**Cyber1-[numer]**).

Przebieg

- 1 Podłącz laptopa do sieci robota **Cyber1-[numer maszyny]**, hasło **12345678**.
- 2 Sprawdź połączenie: otwórz w przeglądarce **10.42.0.1:5000**. Jeśli strona się wyświetla, łączność z robotem działa.
- 3 Uruchom AnyDesk i przekaz wsparciu **identyfikator oraz hasło jednorazowe**. Umów termin — producent pracuje w innej strefie czasowej.
- 4 W trakcie sesji nie odłączaj laptopa od sieci robota i nie wyłączaj zasilania.
- 5 Po zakończeniu poproś o potwierdzenie zainstalowanej wersji, zrestartuj robota i sprawdź, czy reaguje na polecenia.

Co podać przy zgłoszeniu

- Numer maszyny.
- Obecna wersja oprogramowania, jeśli jest znana.
- Dokładny objaw: kontroler nie włącza się, nie paruje, czy paruje, ale robot nie reaguje.
- Zdjęcie lub krótkie nagranie — zwykle skraca diagnozę o jedną wymianę wiadomości.

Wsparcie

Pytania i zgłoszenia: **contact@norwarobotics.com**. Podaj numer maszyny — przyspiesza to obsługę.