

# Servinggo classic

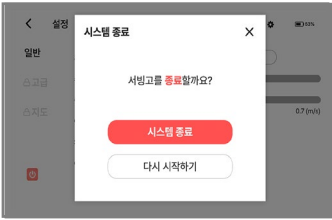
## 전원 위치 및 작동법

### ON

1. 지정된 홈 위치와 방향을 확인합니다.
2. 후면 하단부의 케이스를 열고 '전원 버튼'을 누릅니다.

### OFF

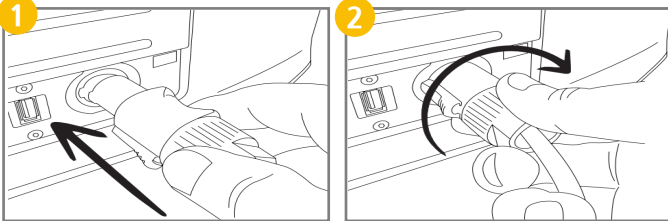
1. 설정에서 '시스템 종료 버튼'을 터치하여 종료합니다.
2. 터치스크린 전원이 꺼지면, 후면 하단부의 '전원 버튼'을 누릅니다.



## 충전 방법

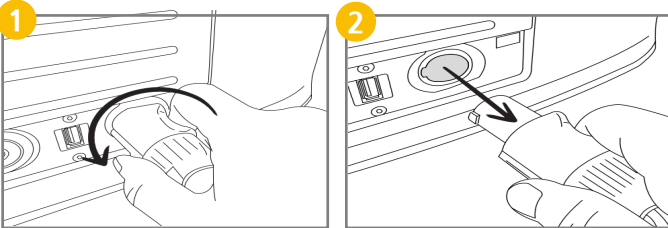
### 연결하기

1. 충전 홈에 단자를 맞춰 넣어 줍니다.
2. "딸깍" 소리가 날 때까지 오른쪽으로 돌립니다.
3. 충전 어댑터에 빨간 불이 들어오면 연결이 완료된 것입니다.



### 해제하기

1. 사이드 레버를 당기며 왼쪽으로 돌립니다.
2. 충전 홈에서 충전 단자를 당겨 분리합니다.



## 재부팅 방법

1. '비상 정지 버튼'을 누른 후 홈 위치로 이동합니다.
2. 설정에서 '시스템 종료 버튼'을 터치하여 종료합니다.
3. 터치스크린 전원이 꺼지면, 후면 하단부의 '전원 버튼'을 누릅니다.
4. '전원 버튼'을 다시 눌러 전원을 켭니다. 부팅에 2분 정도 소요되며, 터치스크린이 나타날 때까지 기다립니다.
5. '비상 정지 버튼'을 해제합니다.

## 비상 정지 버튼 사용법

긴급 상황으로 비상 정지하려면 로봇 상단의 '비상 정지 버튼'을 눌러줍니다. 필요 시 로봇 뒷면의 양쪽 기둥을 잡고 자연스럽게 밀어줍니다.



### ※ 비상 정지 시 스크린

'작업 취소 버튼'을 터치하면 현재 진행 중인 운행이 취소됩니다. 만약 비상 정지를 해제하려면 '비상 정지 버튼'을 다시 누릅니다.



### A/S 신청방법

✓ 고장 접수 전화

✓ 고장 접수 인터넷

대표전화 : 1577 - 4672



### ※ A/S 신청 시 유의사항

- 서빙고에 지속적인 문제 발생 시, 문제 상황을 영상으로 촬영하여 전송해 주시면 빠른 문제 해결에 도움이 됩니다.
- 서빙고 문제 발생 시, 정확한 문제 파악을 위하여 당사 엔지니어가 매장 CCTV화면을 요청할 수 있습니다.
- 에러 발생시 로봇을 재부팅 해주시고, 이후에도 문제가 지속되는 경우 A/S 접수 바랍니다.
- 제품의 모델명, 매장명, 장비 상태, 전화번호, 주소를 전달해주시면 보다 정확한 서비스 제공이 가능합니다.

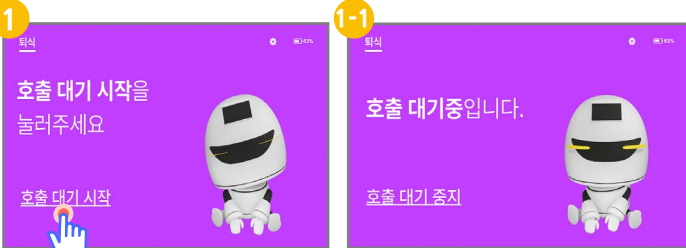
## 서빙 모드

- 음식을 트레이에 놓은 후 위치에 맞는 '트레이 버튼'을 터치합니다.
- 서빙할 '테이블의 버튼'을 터치하여 서빙을 시작합니다.
- 상단 트레이부터 순차적으로 서빙을 진행합니다.
- 도착 시 주문한 음식을 내린 후 터치스크린을 터치하면 다음 서빙을 시작합니다.



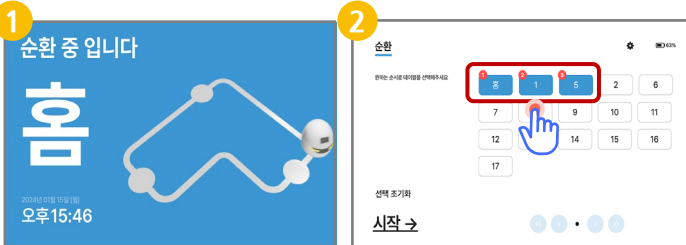
## 퇴식 모드

- '호출 대기 시작 버튼'을 터치하면 '호출 대기 중'이 표시됩니다.
  - 호출이 들어오면 로봇이 호출한 목적지로 이동합니다.
  - 목적지에 도착하면 빈 그릇을 바스켓에 담아줍니다.
- 정차 시간이 지나기 전에 로봇을 보내려면 터치스크린을 터치합니다.



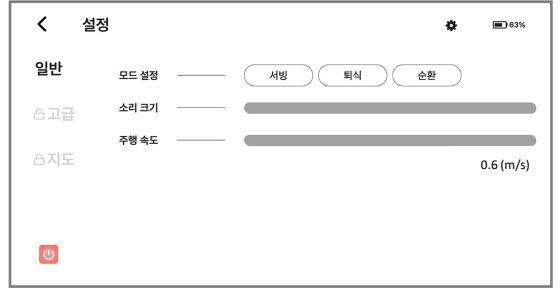
## 순환 모드

- 희망하는 순서로 '목적지 버튼'을 터치하고, '시작 버튼'을 터치합니다.
- 선택한 목적지를 순차적으로 반복 이동하며 순환합니다.  
(하나의 목적지를 다중 선택할 수 있으며, 취소는 역순입니다.)



## 설정하기

- 원하는 모드를 선택하여 화면 이동합니다. (서빙, 퇴식, 순환)
- 소리 크기 바를 좌/우로 조절하여 볼륨을 조정합니다
- 주행 속도 바를 좌/우로 조절하여 로봇의 속도를 조정합니다.  
(기본속도는 0.6m/s 이며 0.8m/s 이하의 속도를 권장합니다.)



## 자주 묻는 질문

### Q. 로봇 전원이 켜지지 않습니다.

- 충전을 진행하여 배터리 상태를 확인합니다.

### Q. 충전이 안됩니다.

- 충전기 어댑터 연결이 정상적으로 이루어졌는지 확인합니다.

- 충전이 완료되지 않은 로봇에 충전 단자를 연결했을 때, 어댑터에 빨간 불이 들어오는지 확인합니다.

초록 불이 들어오거나, 불이 들어오지 않을 경우 충전기 점검이 필요합니다.

### Q. 로봇이 멈추거나, 목적지에 도착을 안합니다.

- 경로에 장애물이 있는지 확인하고 장애물의 위치를 조정합니다.

- 센서에 이물질이 원인이 될 수 있습니다.

이물질을 확인 후 제거합니다.

- '비상 정지 버튼'을 누르고, 수동 조작하여 홈위치까지 이동 후 로봇을 재부팅하여 재가동합니다.

### Q. 로봇이 출발을 안합니다.

- '비상 정지 버튼' 상태를 확인합니다.

### Q. 오류 메시지가 뜨고 '비상 정지 버튼'이 깜빡거립니다.

- 일시적인 센서 오류이므로 홈위치에서 재부팅하여 재가동합니다.

- 문제가 지속될 경우 고객센터에 문의합니다.

### Q. 로봇 여러 대가 전부 움직이지 않습니다.

- 태블릿 재부팅 후 프로그램 자동 실행되면, 로봇을 재가동합니다.

### Q. 호출 명령을 삭제하고 싶습니다.

- 태블릿에서 호출 명령을 삭제합니다.

### Q. 호출벨에 불이 들어오지 않습니다.

- 호출벨을 눌렀을 때 빨간 불이 들어오는지 확인합니다.

들어오지 않을 시 교체해야 합니다.