

APP使用教程

第一步：安装APP

将安卓APP安装包“ReconnaissanceRobotV3.apk”（也许会和其它文件名）通过数据线或网络传到目标手机上（后期会上架APP商城），然后安装该APP，如果有安全提示请放心，本软件没有任何违规功能。

第二步：配对机器人（网络或机器人变更时才需要）

①打开APP

同网段机器人列表：

rtYu[未知]

扫描

机器人IP：

192.168.2.114

连接

机器人密码：

....

连接

状态：未连接

设置机器人信息

注：首次使用或变更场所

设置通信参数

注：设置机器人图像、声音等参数



BILIBILI：技术宅物语 河源创易电子有限公司

②设置机器人

③仔细阅读文字

在使用之前需要将机器人连接到无线路由器或手机热点，请完成以下步骤：

1.先将机器人电源关闭→再打开→3秒内按下boot键，进入设置模式。

2.机器人状态灯常亮，此时机器人会打开一个名为“JSZ-ROBOT-SET”的热点，密码为“12345678”，将这个手机连接至该热点。

⑥点击下一步，如果退回首页请检查前面几个步骤

下一步

返回

④POWER关→POWER开→BOOT灯亮起→BOOT键在3秒内按下→BOOT灯常亮进入配对模式



⑤手机连接到机器人自带的热点





第三步：连接机器人

配对完成后APP会返回首页，并带回机器人的信息，同时机器人会重启然后连接设置的WiFi。机器人连接网络时BOOT等快闪，连接成功后BOOT灯慢闪（1/2速度），需要等待WiFi连接成功后才能进行下一步操作。



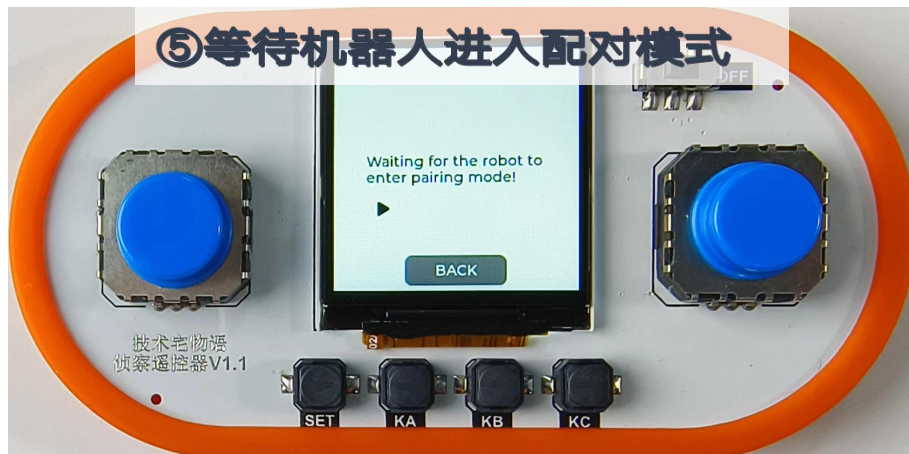
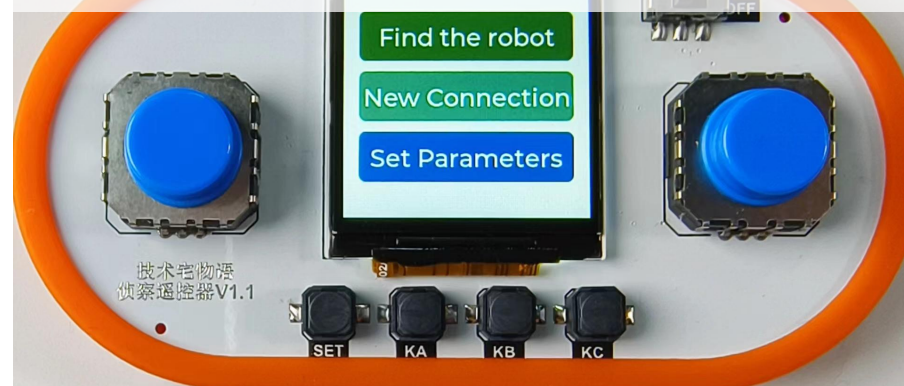
注意: 这个APP同时适配多种机器人, 所以并不是所有功能都一定能用, 具体要看机器人介绍。

遥控器使用教程

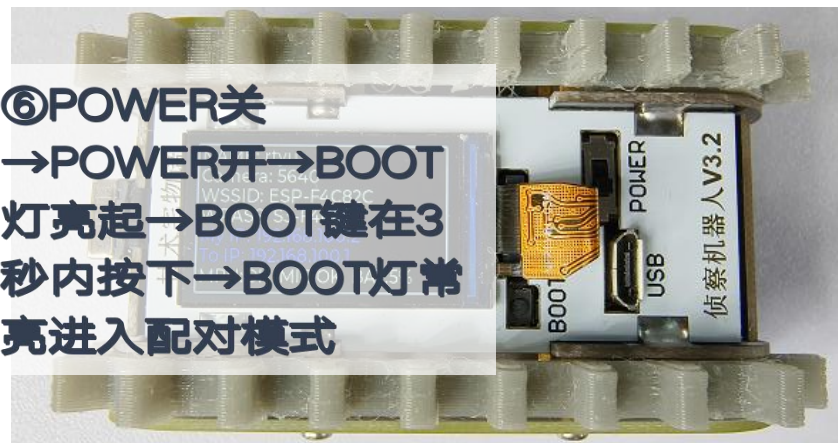
第一步：配对机器人（网络或机器人变更时才需要）



④三个屏幕按钮分别是连接机器人、配对、设置参数，选择New Connection



⑥POWER关
→POWER开→BOOT
灯亮起→BOOT键在3
秒内按下→BOOT灯常
亮进入配对模式



⑦输入你家里的WIFI信息，
也可以不用WIFI，遥控器自带热点



⑧点击“NO WIFI”就是用自带的热点，缺点是功率小遥控距离较短，“NEXT”是连接到路由器

⑨输入你为机器人设置的ID和密码，然后点击“SEND”发送给机器人



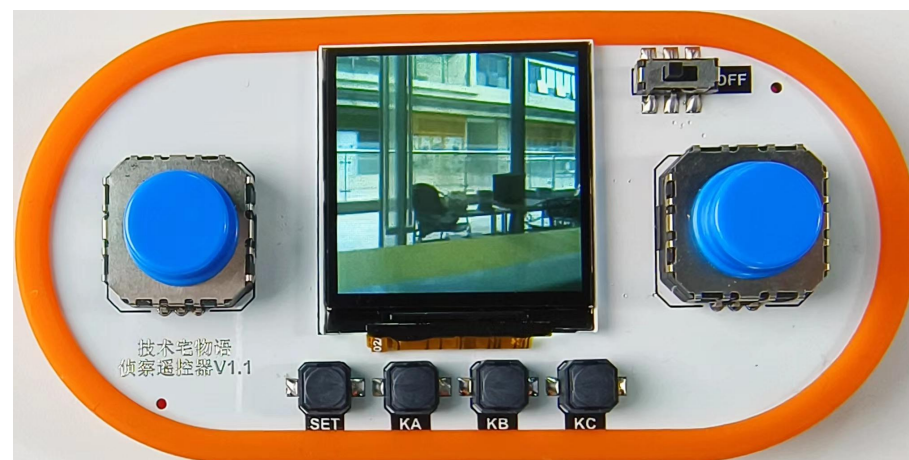
⑩设置成功后按钮会变成“Succeed”
然后返回到搜索机器人页面

第二步：连接机器人



- ①首页点击“Find the robot”进入连接机器人页面。
- ②如果“SCAN”和“CONT”蒙上一层灰色表示不可用（如果不通过路由器则机器人连接热点没有成功）。
- ③“SCAN”可搜索同网段所有机器人，“CONT”连接到下拉列表选中的机器人。

- ④连接到机器人后，左摇杆控制方向，KA 控制灯光，KB 摄像头聚焦，KC 拍照（SD卡）。
- ⑤SET + KA 退出，SET + KB/KC是预留IO口输出控制，按下输出高电平。
- ⑥右摇杆控制云台、平移（麦克纳姆轮）等，但并不是所有机器人都具备这些功能。



机器人参数

机器人参数			
APP运行系统	目前只有安卓APP 没有苹果APP	连续运行时间	约0.5-1小时，调焦更耗电
主控芯片	ESP32-S3，双核 240MHz	行驶速度	可调，秒速10CM
摄像头型号	OV2640/OV5640（变焦）	摄像头角度	固定不可调节
图像分辨率	可设置，最小240*176，最大1600*1200，建议不要超过1024*768	机器人遥控距离	如果不经过路由器一般只有十多米，经过路由器则要看路由器是怎么分布的，例如写字楼可能整层楼都会覆盖，那就都能控制
图像质量	可设置	是否支持远程	不支持，只支持局域网
图像帧率	图像质量和分辨率越低帧率越高，一般在1-10帧范围	灯光	多档调光
音频	APP有，遥控器没有	机器人尺寸	80MM*45MM*32MM
充电	可充电，关机充电	机器人小屏幕	选配
充电时长	约1小时，充电完成指示灯灭		