

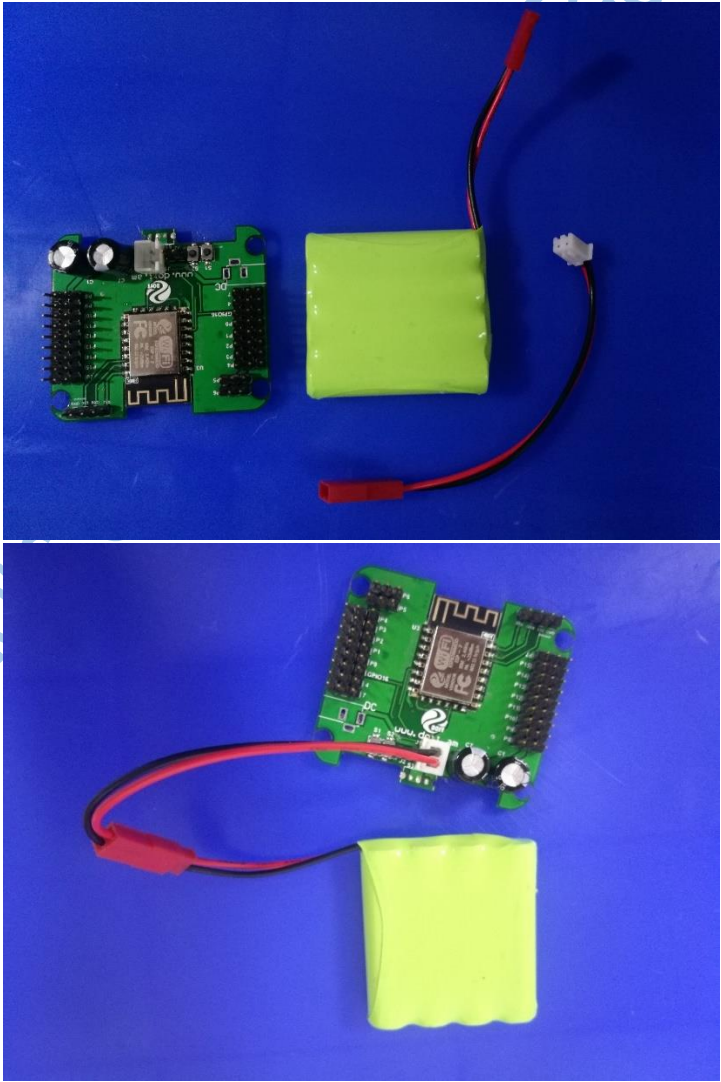
ViViRoot 机器人组装教程

控制及电池部分

清单

名称	数量
电池	1
电源线	1
控制板	1

连接方式

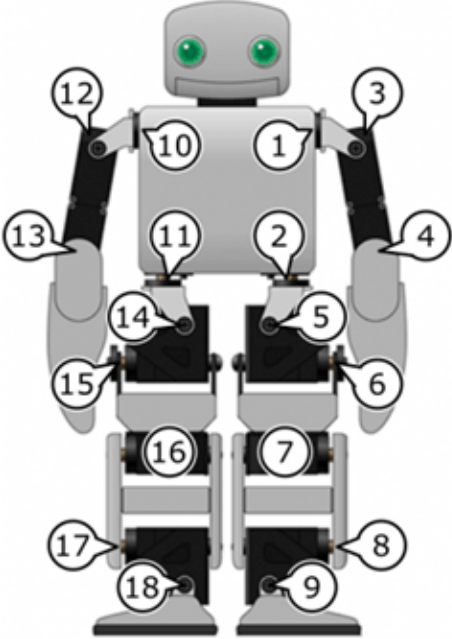


注意：
当我们准备组装时每个舵机都需要连接到控制板上让舵机运动到初始化位置再组装。

ViViRobot 整体结构

Attention!

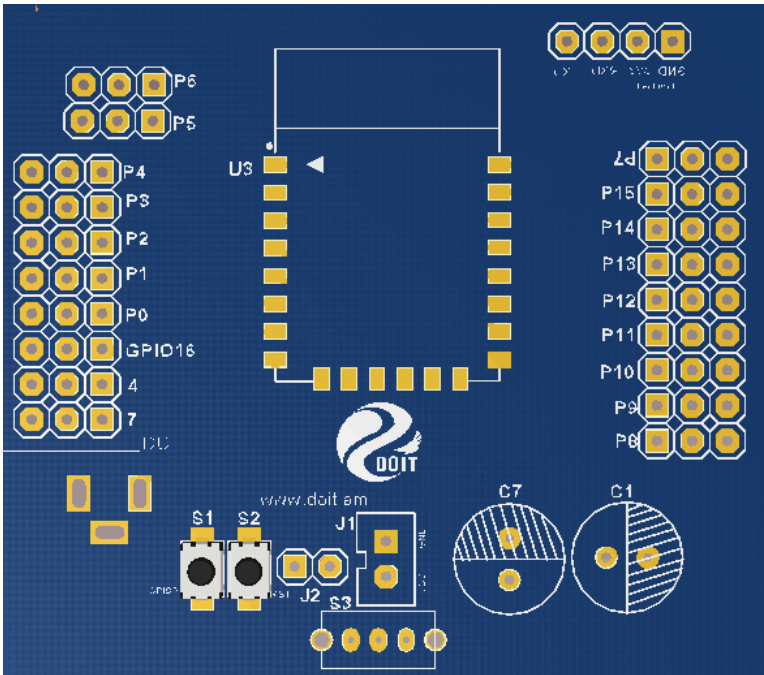
Please connect "servo_motor" so that white wire is inside.



No.	Name	No.	Name
1	Left Shoulder Pitch	10	Right Shoulder Pitch
2	Left Thigh Yaw	11	Right Thigh Yaw
3	Left Shoulder Roll	12	Right Shoulder Roll
4	Left Elbow Roll	13	Right Elbow Roll
5	Left Thigh Roll	14	Right Thigh Roll
6	Left Thigh Pitch	15	Right Thigh Pitch
7	Left Knee Pitch	16	Right Knee Pitch
8	Left Foot Pitch	17	Right Foot Pitch
9	Left Foot Roll	18	Right Foot Roll

Doctors of the

控制板图



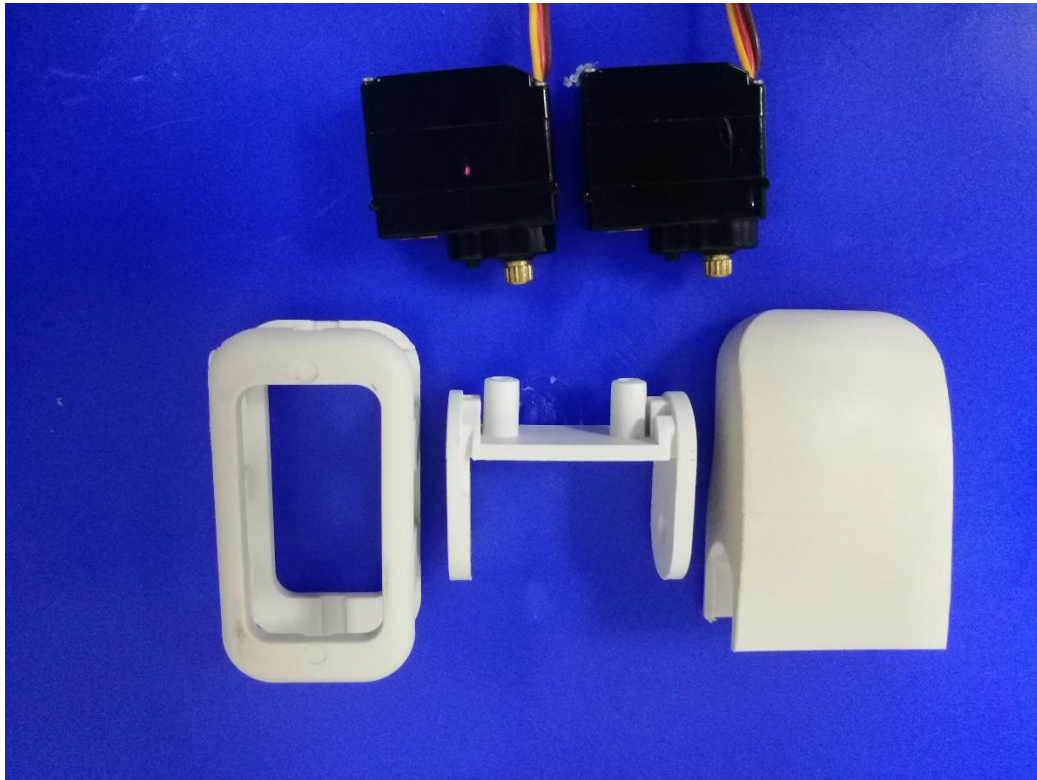
手部的组装

清单

清单列表属于右臂部分（左臂部分类似）

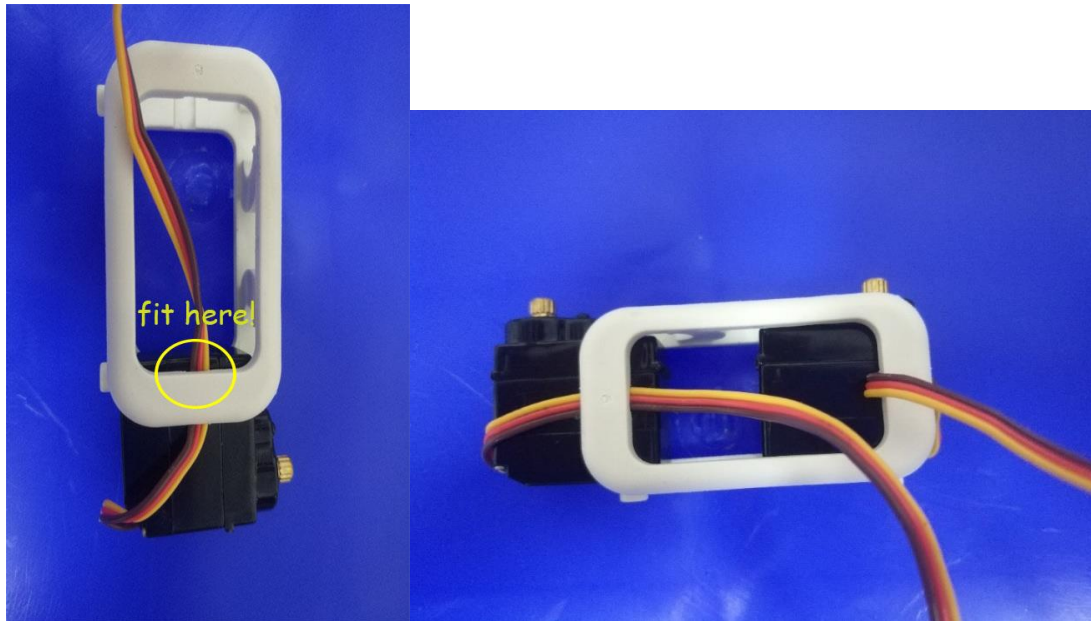
Name	Quantity
手臂	1
手腕	1
手掌	1
舵机	2

组装清单

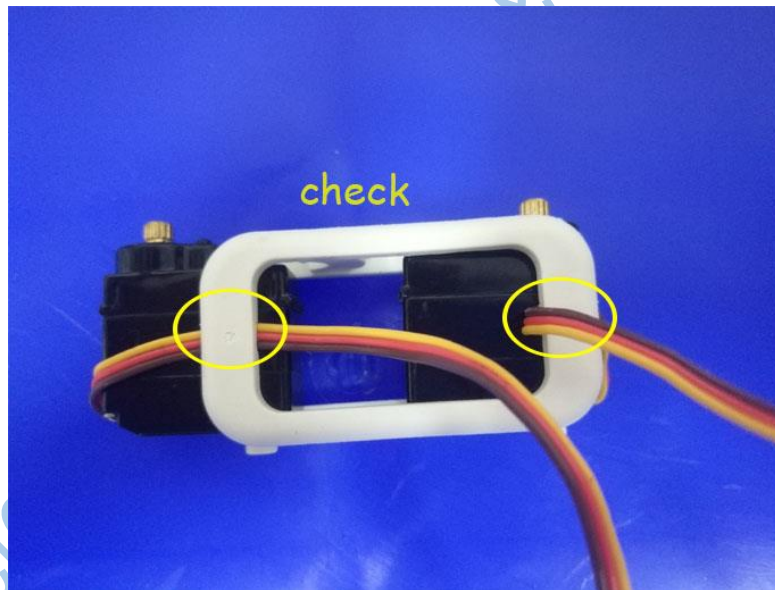


Doctors of Intelligence

手臂



注意：组装时将舵机线放入卡槽内

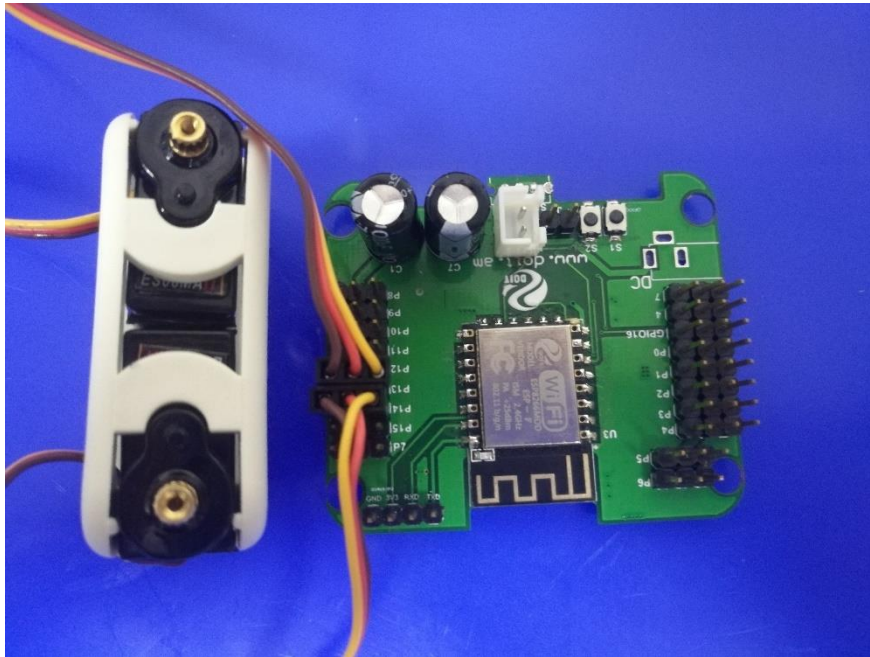


手掌



组装合并

注意：合并之前将舵机接入控制板并上电使舵机初始化位置



Finished Arm



腿部组装

清单

下列表为右腿零件清单，左腿清单类似

名称	数量
舵机舵盘	6
上舵机组合框	1
下舵机组合框	1
大腿支架	1
小腿支架	1
脚板	1
舵机	5

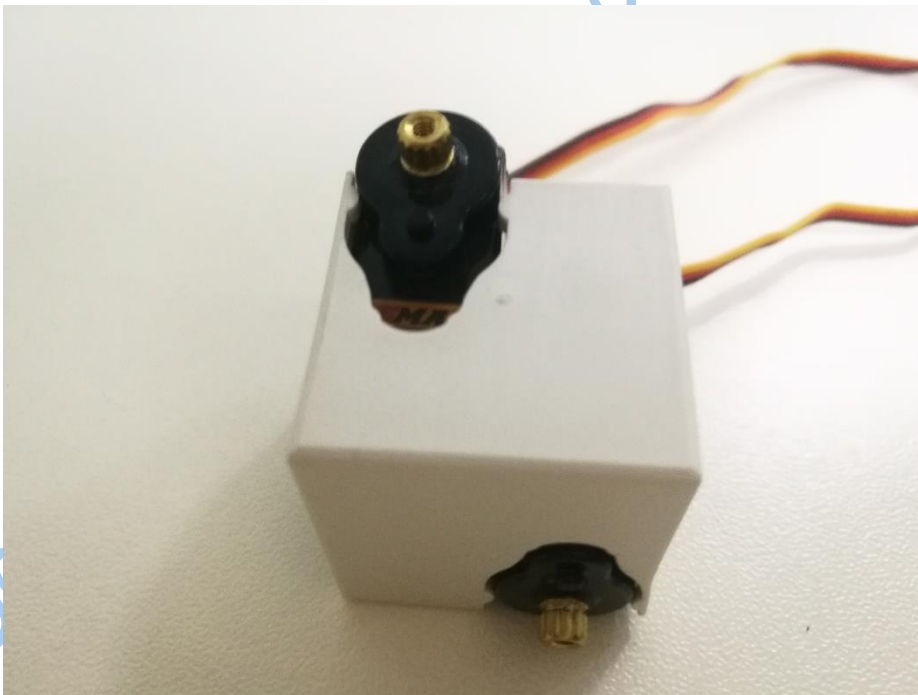
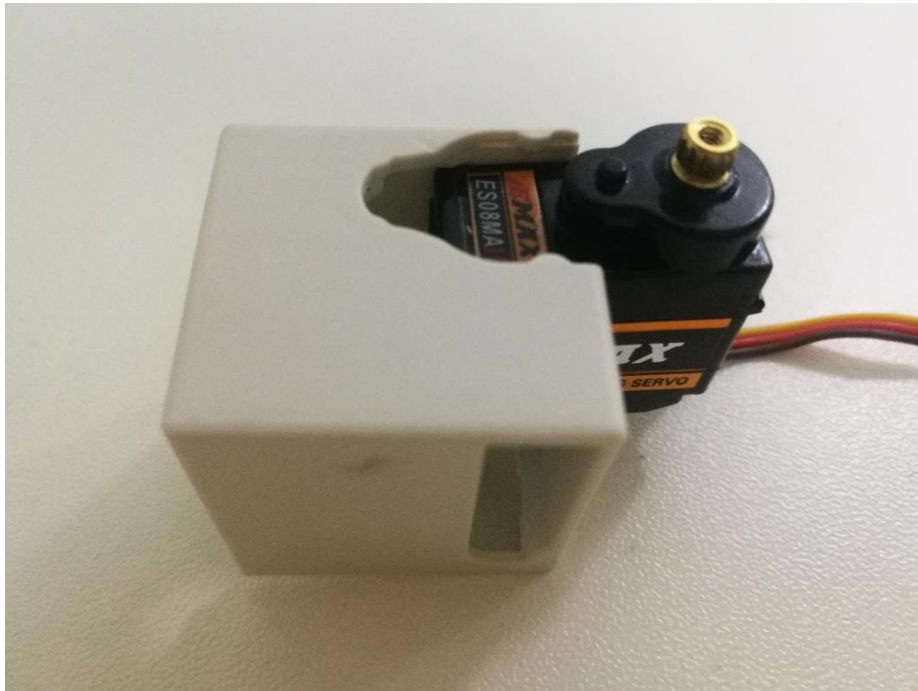
组装过程

零件清单图



上舵机组合框

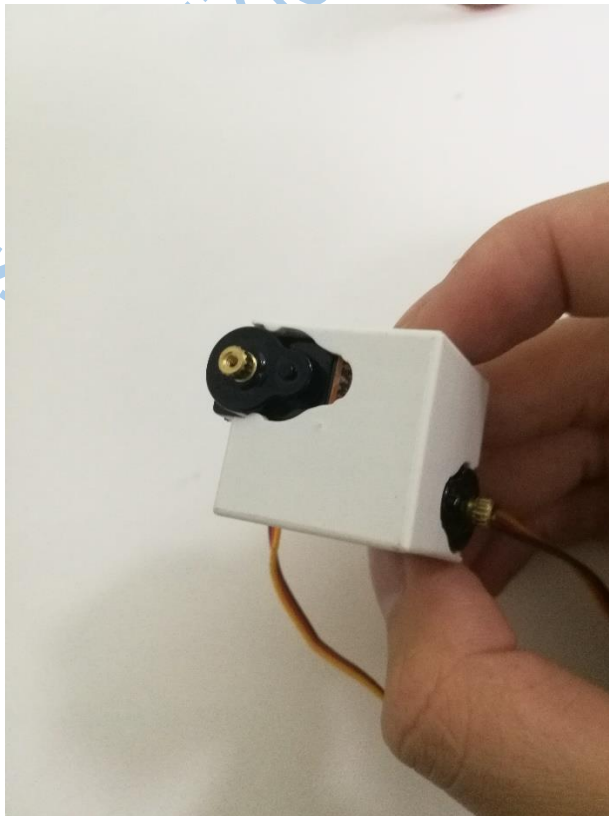
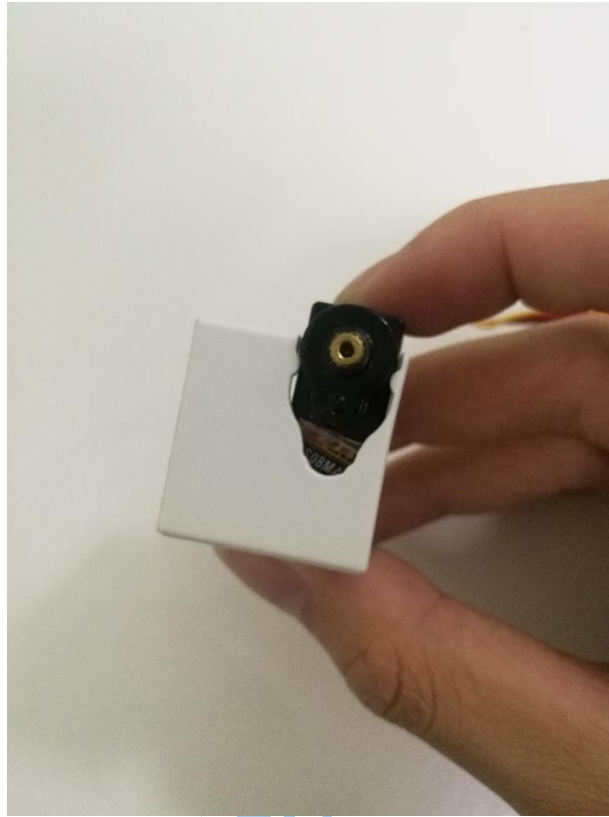
注意:此部分是右大腿部分零件，左大腿零件与其呈镜像关系





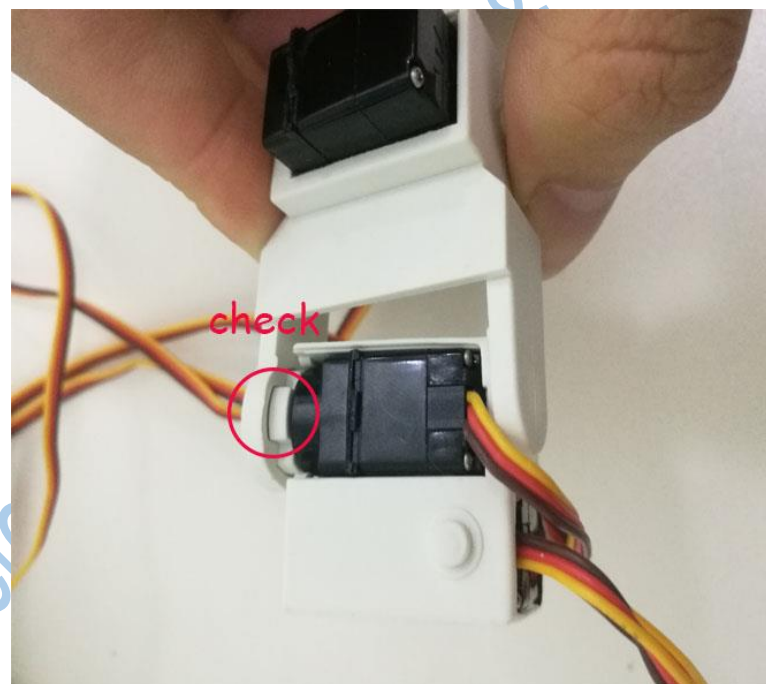
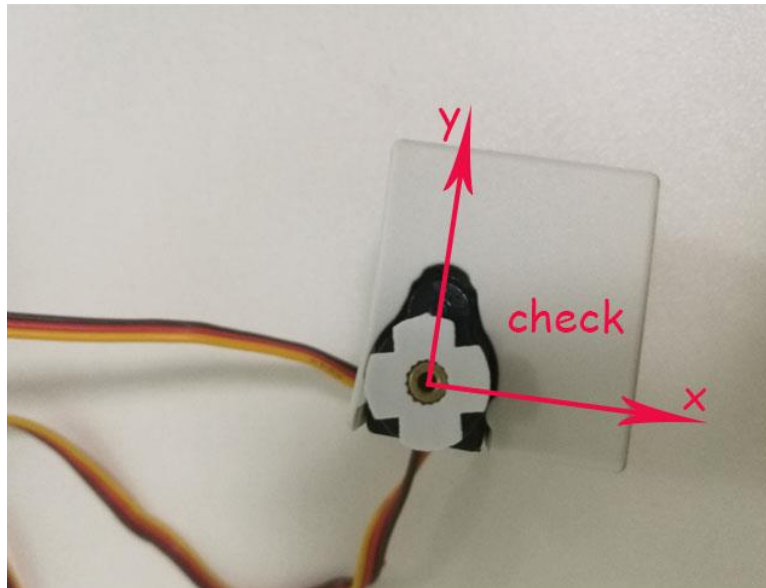
下舵机组合框

注意：下舵机组合框为右腿部分，左腿相应部位跟它呈镜像关系



部位的组装

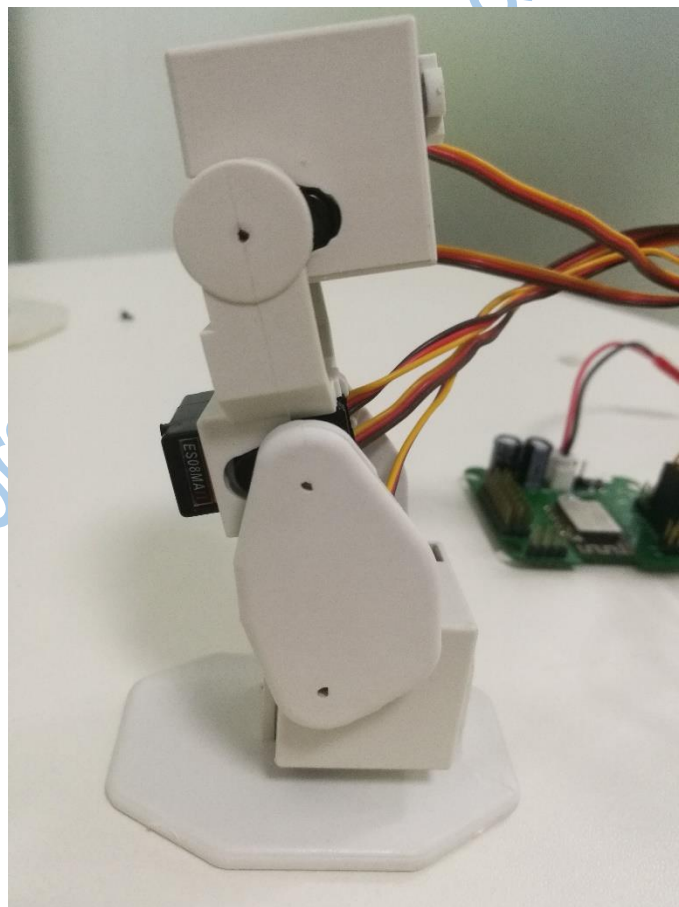
注意：在组装前舵机需要进行初始化。





注意：在组装时舵机线应从上部穿过，如上图所示。

组装完成图



头部组装

组装清单

名称	数量
头部	1
下巴	1
眼睛	2
脖子	1
舵机	1

零件清单图



安装连接舵机



安装眼睛



注意：眼睛组装时将其电源线从下部后部孔位穿出

Finished Head



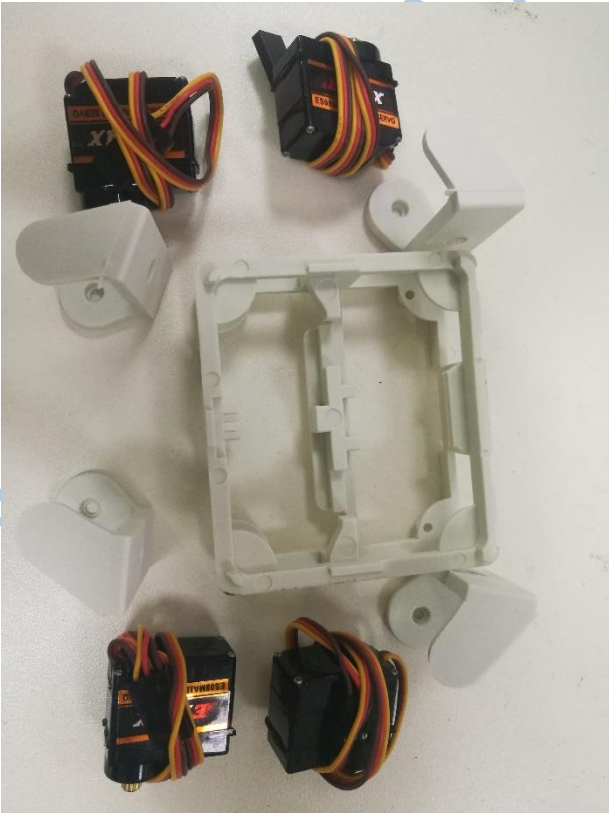
Doctors of Intelligence & Technology

躯干组装

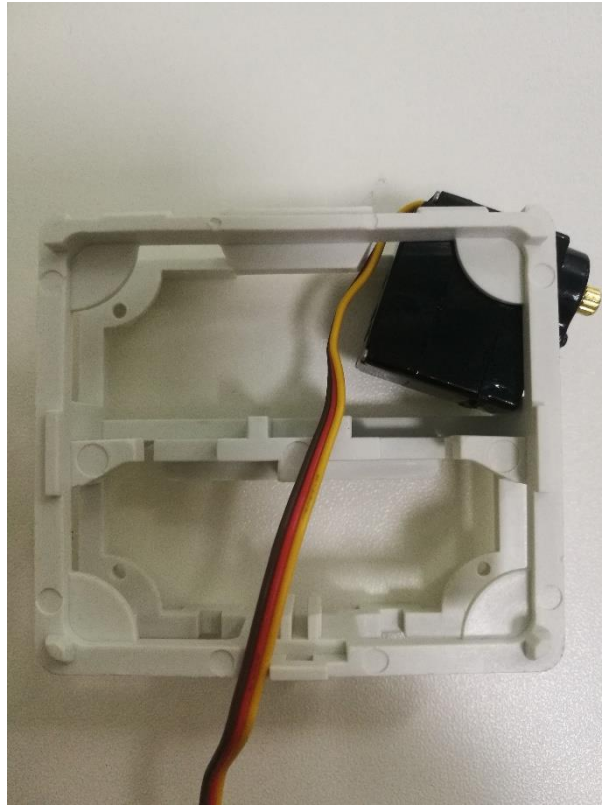
名称	数量
躯干	1
手部托架	2
腿部托架	2
舵机	4
头部	1
控制板及电池	1

组装过程

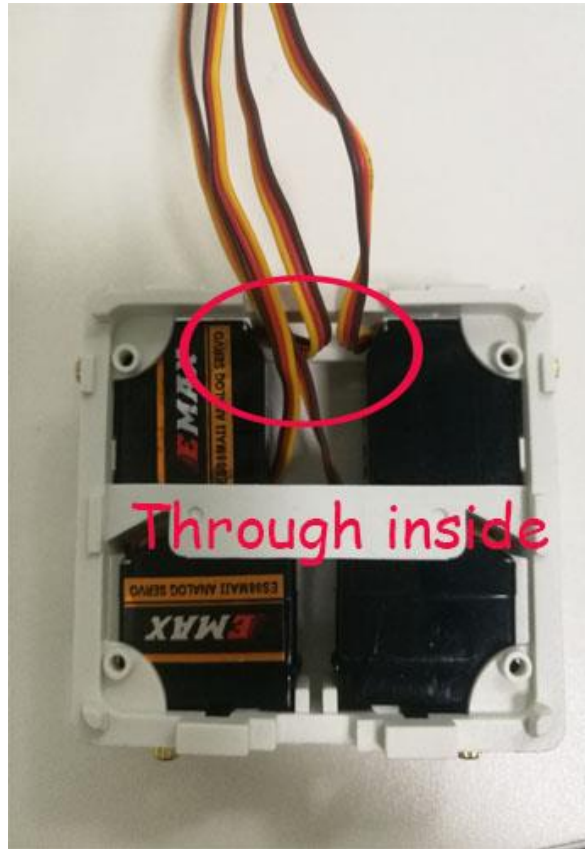
清单图



舵机安装

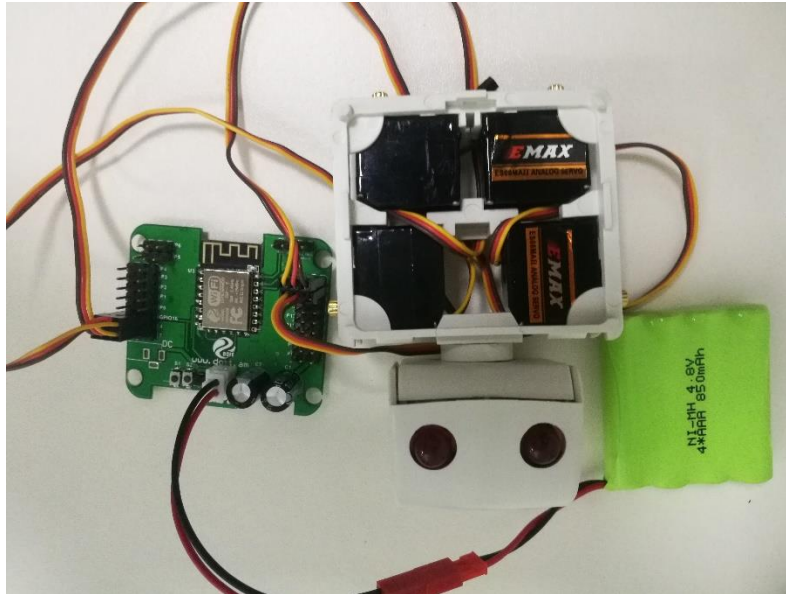






注意:舵机穿线如图所示。
安装头部至躯干

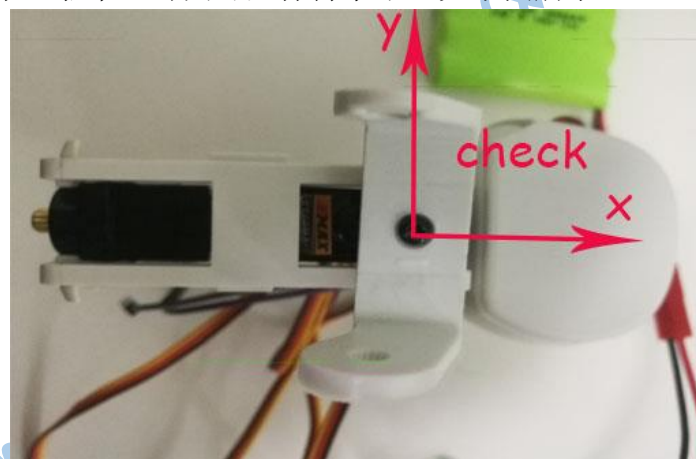


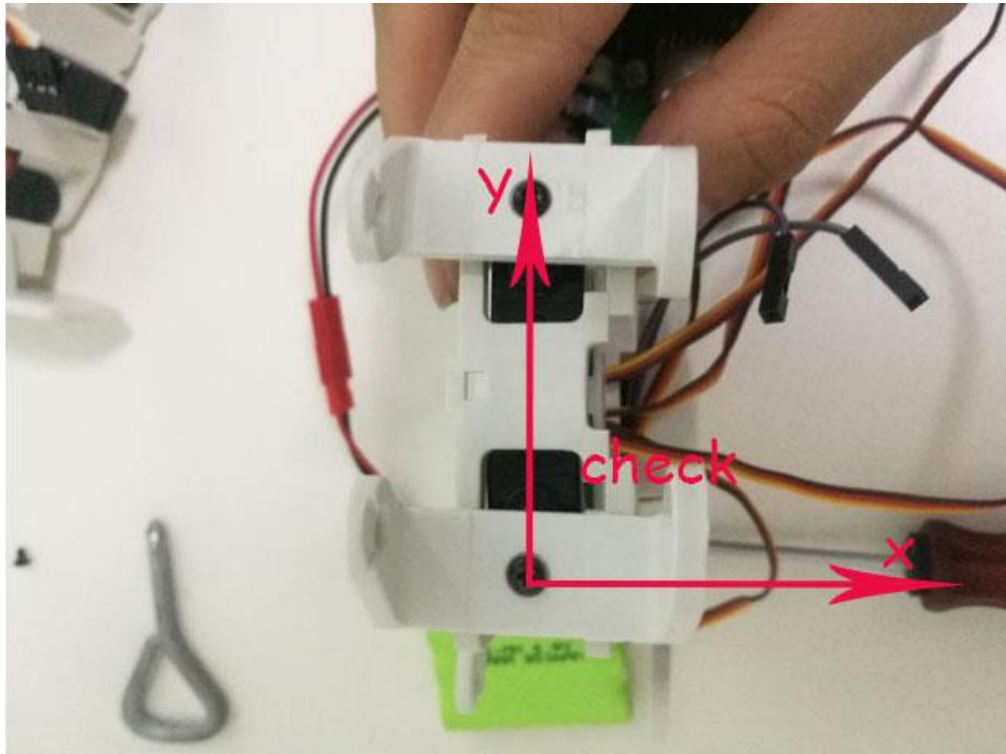


注意：安装之前需要将舵机位置初始化。

安装托架

注意：安装托架至躯干上时因尽量保持水平，如下图所示。





Doctors of Intelligence &

躯干完成图



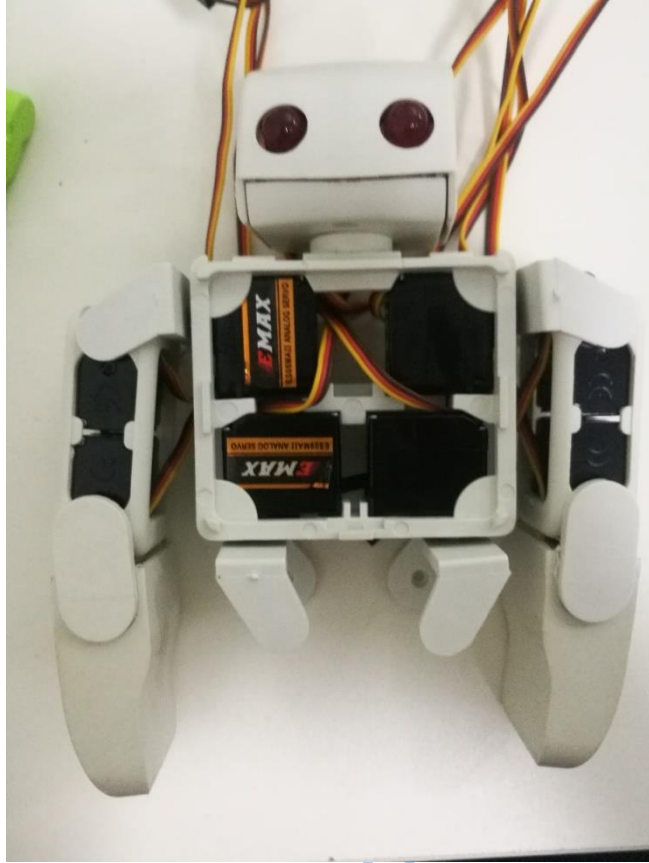
整体组装

组装过程

手臂连接

注意:安装时需要保持舵机的位置初始化状态.



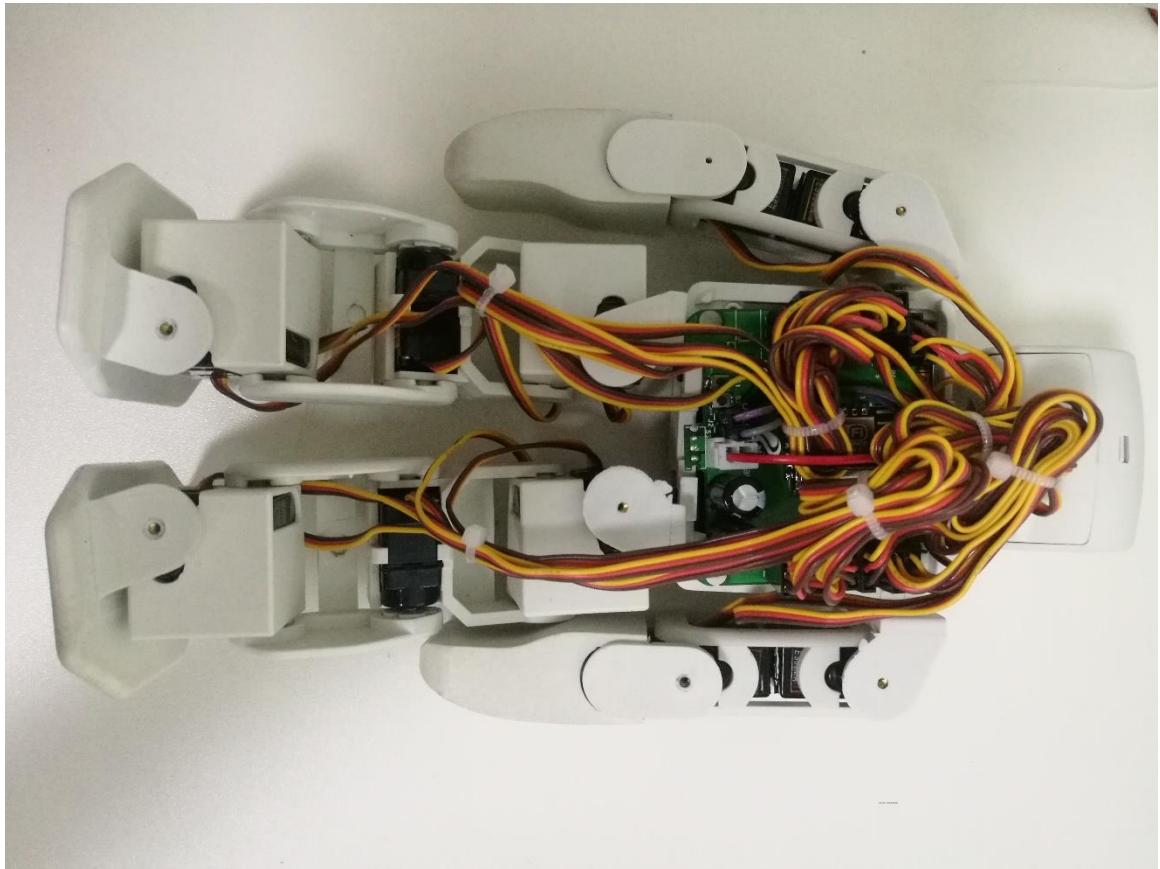


腿部连接

注意：安装时需要舵机保持初始化状态，腿部尽量保持水平



组装完成图



Doctors of Intelligence

前胸及后背安装

清单

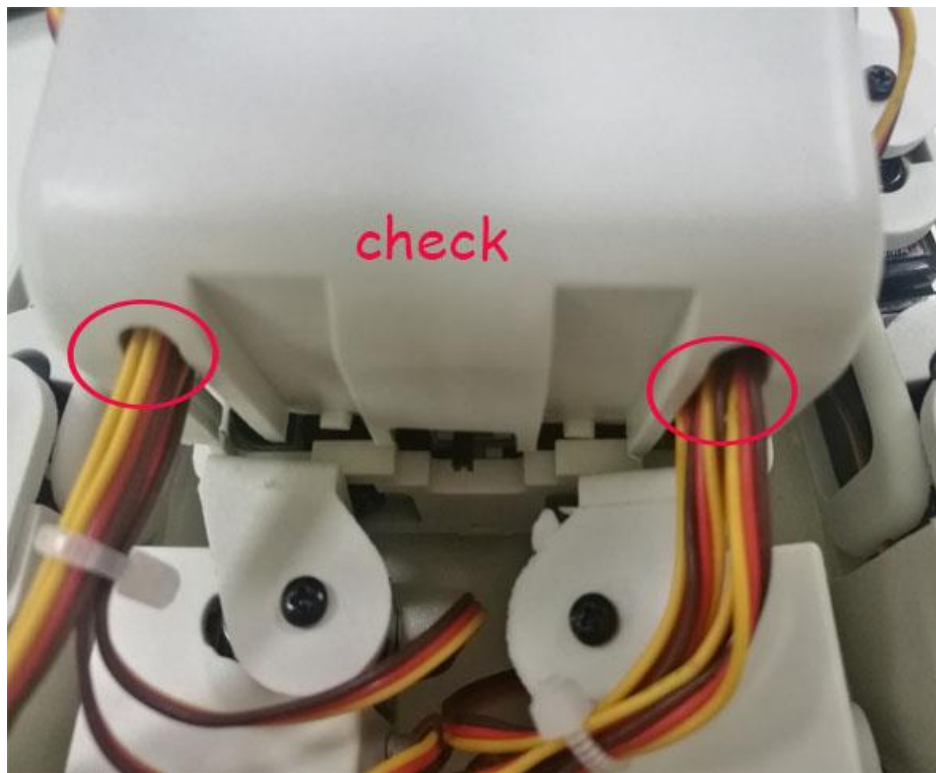
名称	数量
前胸	1
后背	1
组装完后的整体结构	1

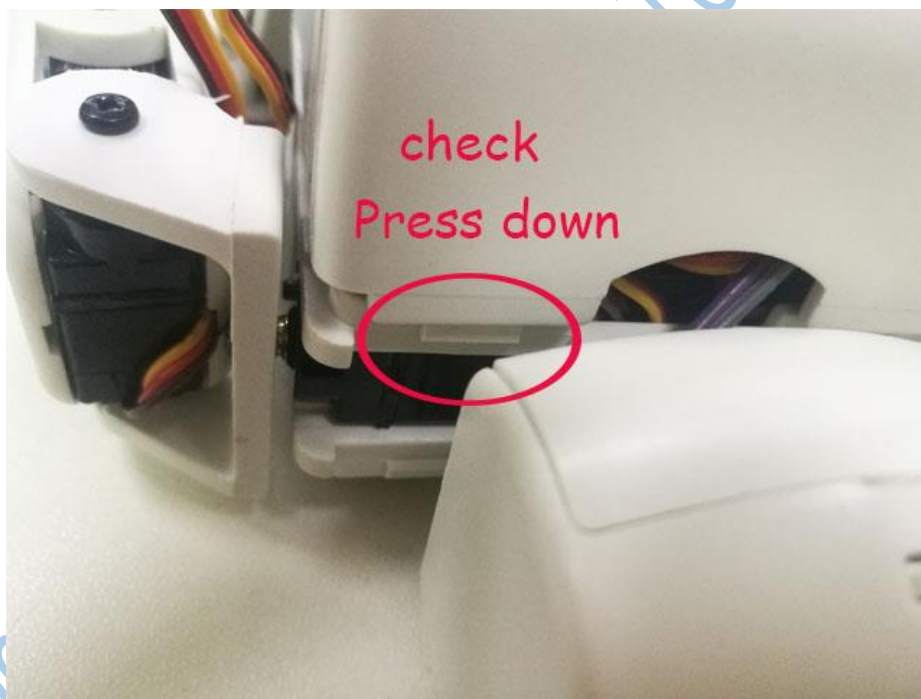
安装过程

安装清单图

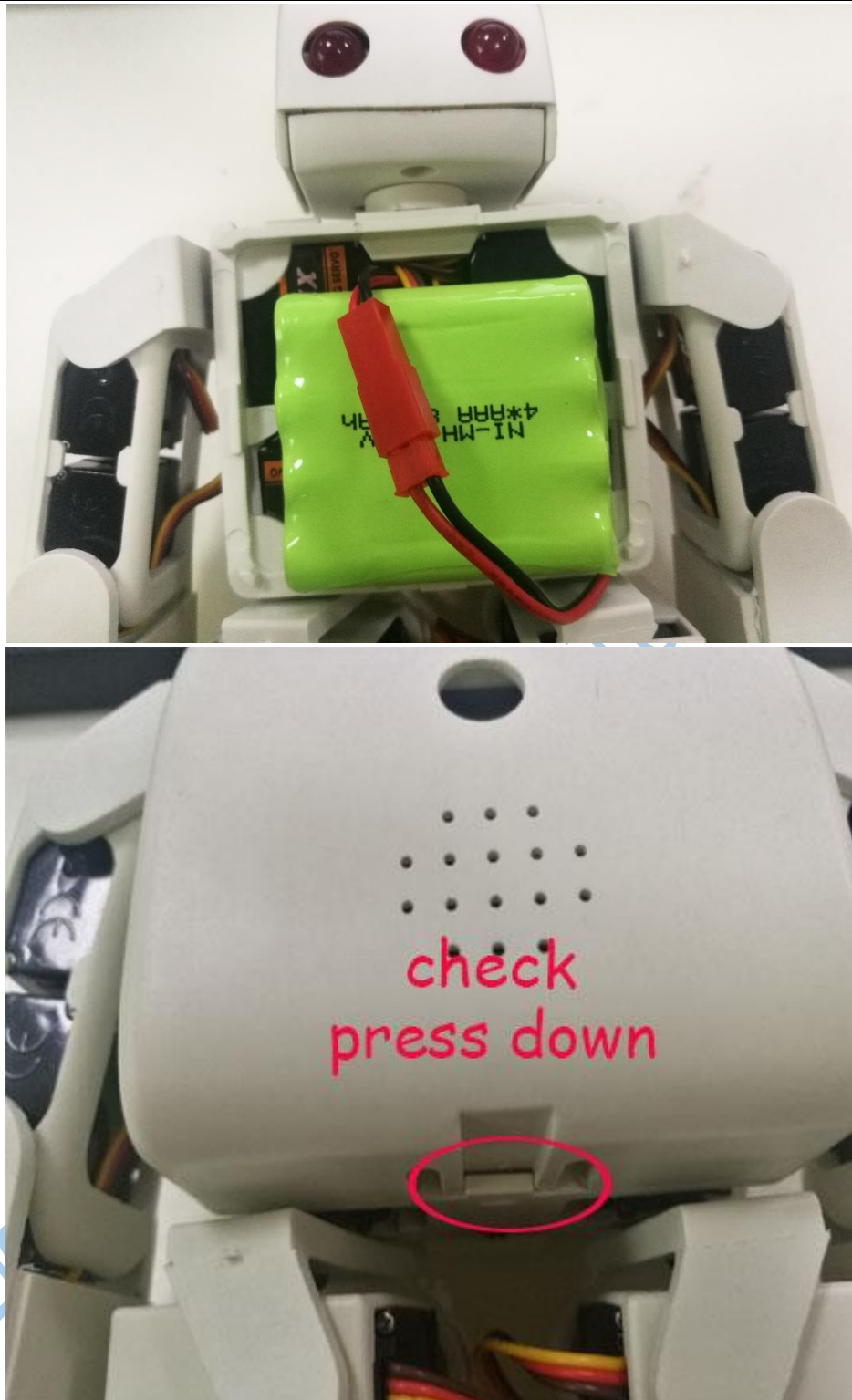


后盖安装

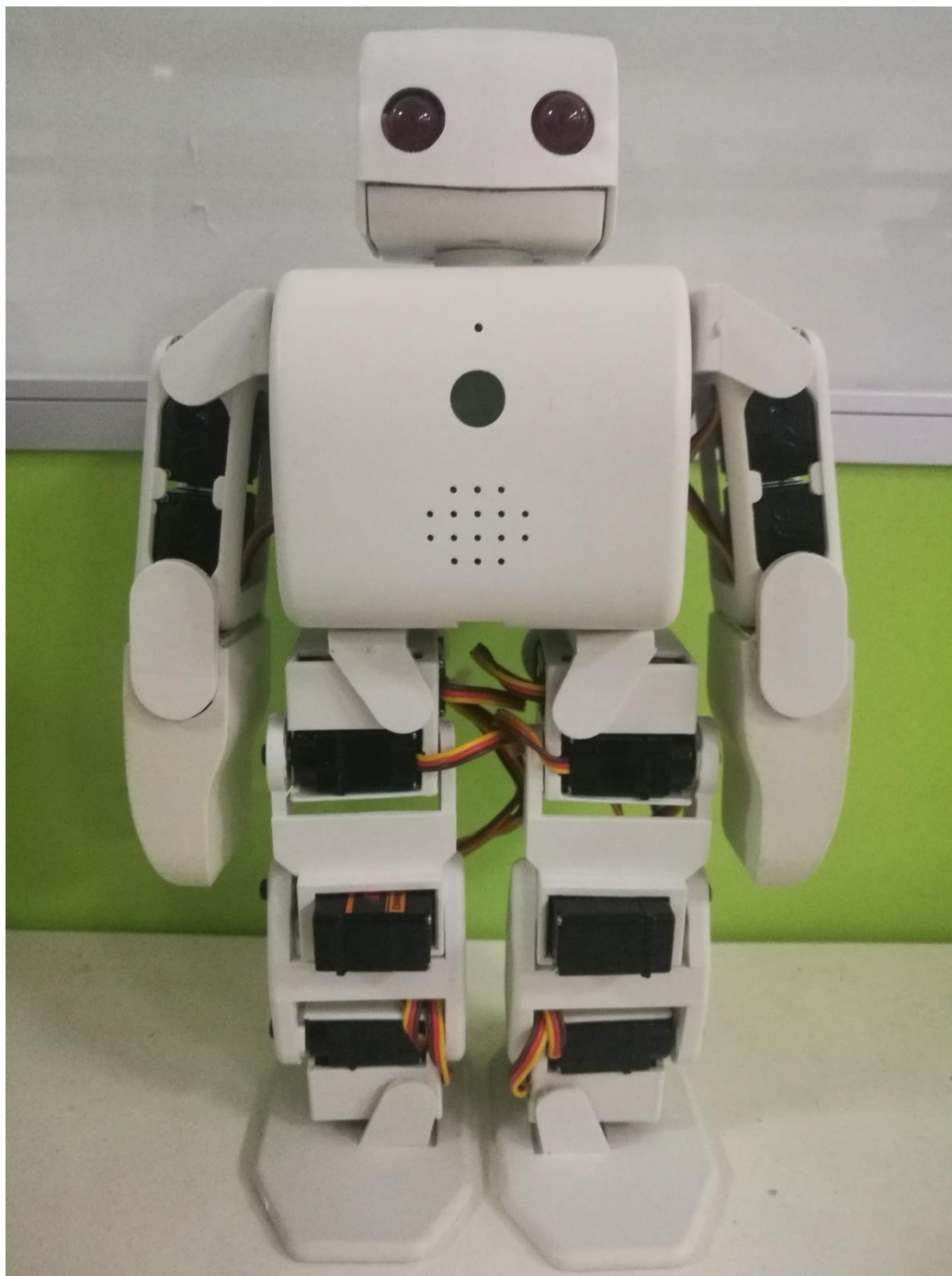




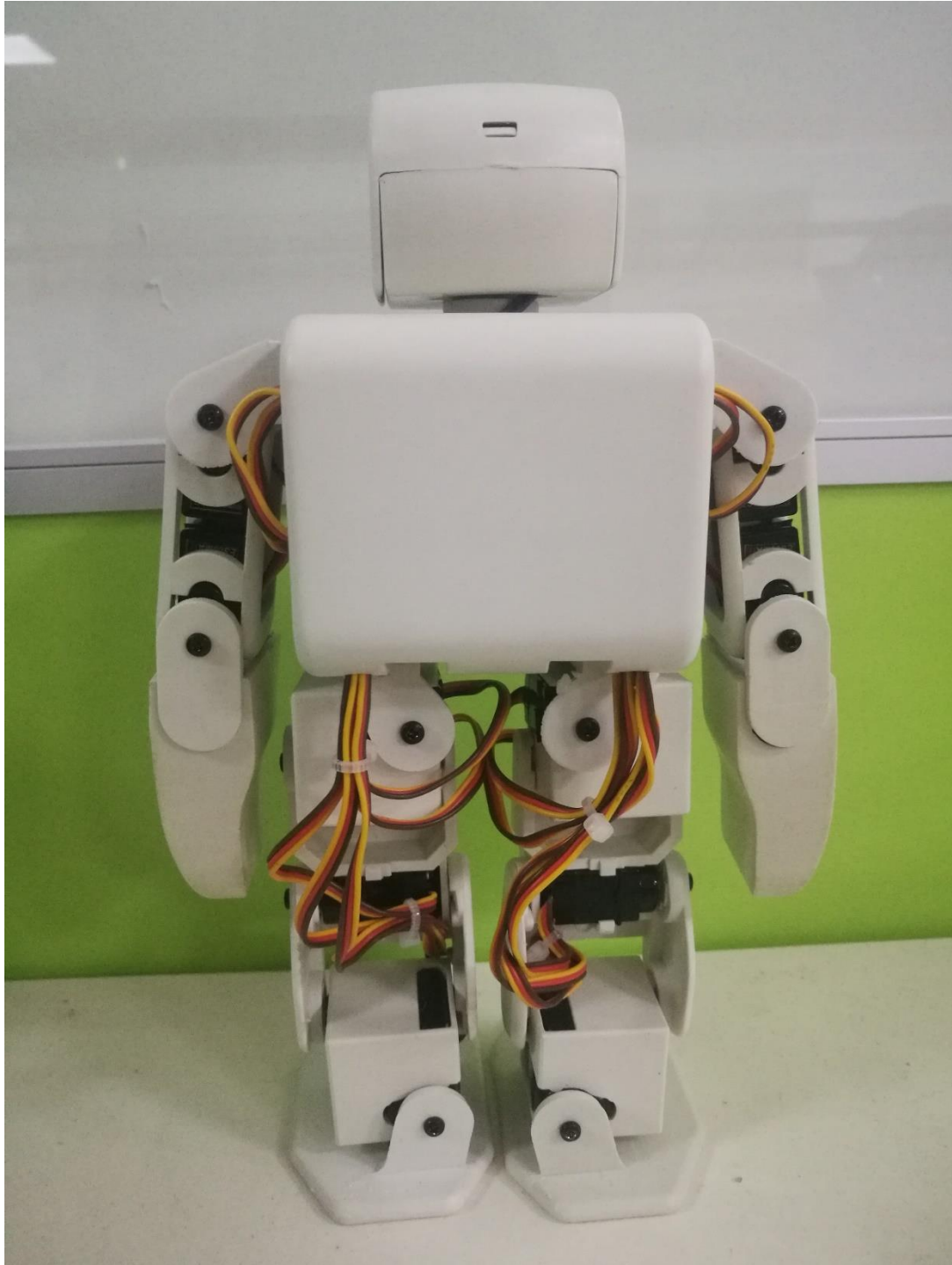
前盖安装



整体组装完成效果图







回中位置调整

前期准备

控制板出货之前已经烧写完成代码，所以在调试时我们只需要连接 ViViRobot 即可。

APP 安装

安卓版本安装可在应用宝或其他软件中搜索 ViViRobot.

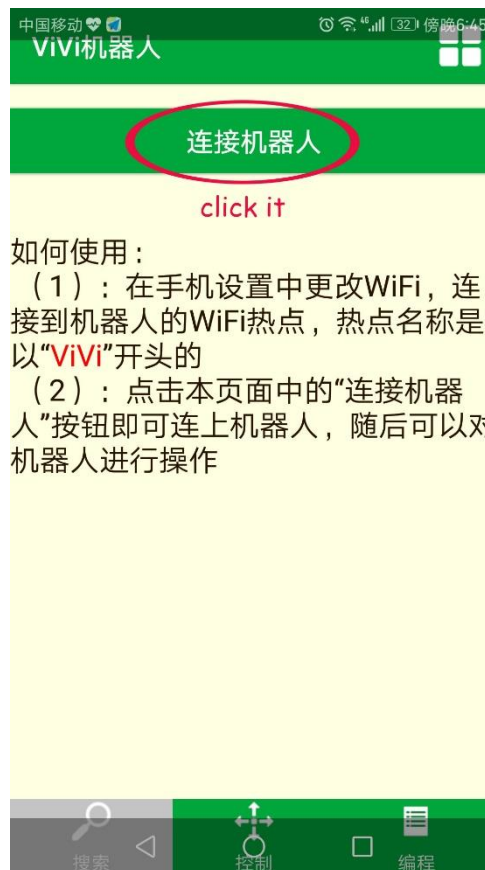
IOS 版本在应用商店搜索 ViViRobot.

连接机器人

ViViRobot 机器人上电后自动开启 AP 模式，在 WIFI 下搜索其 WIFI 并连接，WIFI 名称以 ViVi 前缀开头，默认密码为 **12345678xyz**.



注意:连接机器人成功后点击右上角的图标进入调试模式。

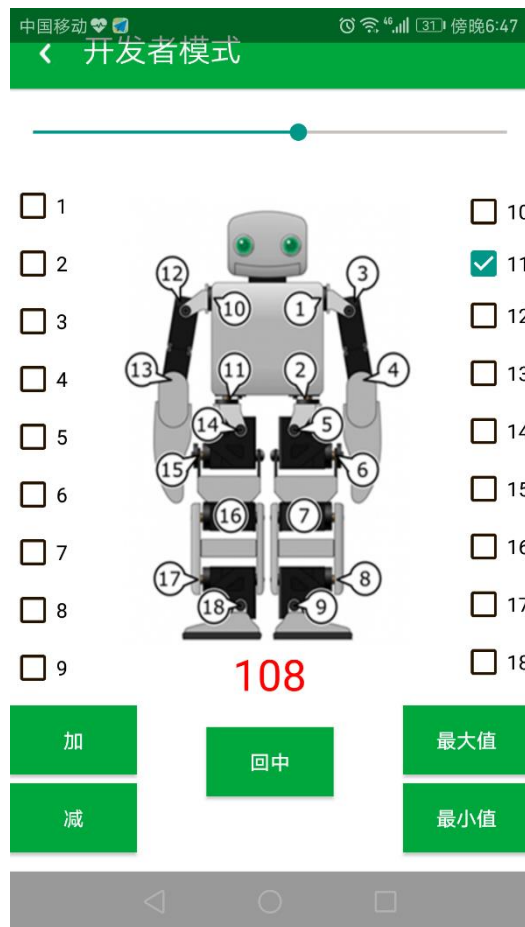


如何使用：

(1)：在手机设置中更改WiFi，连接到机器人的WiFi热点，热点名称是以“ViVi”开头的

(2)：点击本页面中的“连接机器人”按钮即可连上机器人，随后可以对机器人进行操作





- 进入调试界面后根据相应的舵机序号调整机器人的位置让机器人保持站立姿态如上如图片所示。
- 每个位置调整完之后需要点击回中键来保存。