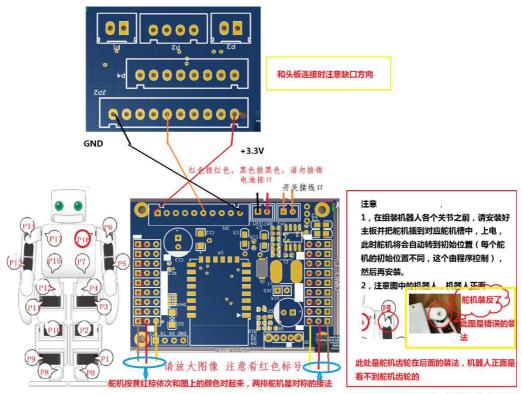
1. 注意点:

- a) 关于电池: 出厂锂电处于不饱和状态(不知道有多少电),请先给电池充满电(充电器灯的状态会从红色->橙色->绿色,绿色时表示电池已经完全充满)
- b) 关于 app: 可以在 IOS 应用市场或在 Android 二个应用市场 (应用宝 | 豌豆荚) 搜索 jrobot 下载。请阅读 app 左侧菜单栏的帮助和反馈,了解如何配置网络和连接机器人。
- d) 关于舵机回中, PLEN2 的仿人形结构和舵机的转动角度范围(<180 度)限制每个舵机 的初始角度不能是 90 度, 而且每个关节的初始角度不一定一样, 切记切记!!! 所以在安装关节的时候,请务必如下操作:
 - 1.关闭主板电源
 - 2. 先把舵机插到主板上对应这个关节的舵机插槽
 - 3.打开主板电源, 舵机自动转到对应关节的初始位置。
 - 4.关闭主板电源,安装关节。
 - 5.打开主板电源,连上 APP,在 APP 中的开发者模式->回中,将对应的关节微调,调正,然后点回中界面左侧的回中将调整后的回中角度保存到 Robot
- e) 关于舵机摆臂和轴承的处理:
 - 1.轴承用于虚轴处,固定在打印件上,塞进去后,压平即可。
 - 2.舵机摆臂用到了2中,一种是半一字的摆臂,用在腿各个关节和手关节,只需要将摆臂末端稍微剪短后放入打印件用胶水固定(也可以关节安装完后再用胶水稍微固定下,前者刚性好,难安装,后者好安装,刚性略差);另外一种摆臂是圆形,用在肩关节和大腿根关节,用胶水固定后,重物压着,牢固后即可以安装。
- f) 关于 motion editor
 - 1.将机器人连接到家里的网络和 PC 在同一个网络中,打开 motion editor 点连接即可
- g) 关于舵机
 - 1.舵机是很脆弱的,如果发生舵机卡住的情况,请立马断电,经验值是卡住超过 3 秒,舵机就会坏了
- 2. 接线图:



3.请先将电池充会电再安装,电池出厂后,电量不一定满,每次玩20~30分钟左右也请充电,电池过放对电池有不可逆的损伤