

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。
- c) 关于 app 中的网络配置: 请在配置前先关闭 Robot 电源, 然后再 SSID 和密码端填入家里使用的路由器的 SSID 和密码(务必确保这两项正确, 否则配置会失败), 然后打开 Robot 电源, 此时要立刻点击 APP 中的配置按钮(超过 30 秒后, Robot 会退出接受网络配置状态, 进入创建自主热点模式, 适合在无网络的地方使用)。若 Robot 进入了热点模式, 可以使用手机在 Wifi 界面搜索 Robot 的热点一般名为 Jrobot***** 的热点, 密码为 12345678xyz, 接着就可以用 APP 控制 Robot 了。
- 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:

