1. 注意点：
   1. 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),电池接到电池连接线的时候，请务必保证红色线对红色线，黑色线对黑色线
   2. 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。
   3. 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12345678，接着就可以用APP控制Robot了。
   4. 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) 关于舵机及摆臂和轴承的处理：

1.每个舵机的两个耳朵都需要剪去，尽量剪平，另外把舵机上的贴纸都撕去

2.小轴承用于虚轴处，固定在打印件上，塞进去后，压平即可。

3.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。

2. 接线图(如果看不清楚标号，可以看同级目录下的 接线图.png)：