ArduinoRobot使用说明

1. 只能使用同一种镍氢充电电池，因为我们的电路管理电路及相应芯片为镍氢充电管理，严禁使用其他种类电池或者使用混合电池，否则对ArduinoRobot造成的损坏，自己负责。另外安装电池时请确定正负极！建议使用超霸镍氢充电电池。
2. 下载程序前要打开电源开关，把USB线连接ArduinoRobot和电脑，然后打开底层电路板的电源开关打到ON位置。我们电脑的USB端口一般电压为5V，电流额定为500MA, ArduinoRobot插入USB后，如果仅仅使用USB供电，则会因为ArduinoRobot双层板负载导致供电不足，下载程序失败！所以我们下载程序的时候必须打开电源开关，这样使用USB和电池双供电，保证下载稳定。
3. 下载程序成功后，先把电源开关关闭，然后再拔掉电源。然后把ArduinoRobot放到较宽阔的平面，再打开电源开关，运行程序，观察验证程序。
4. 使用了新的指南针芯片，请参考wiki更新代码库。Arduino官方使用的老版本的指南针芯片，我们采用了新的数字三轴指南针芯片HMC5883，并且编写了相应的指南针库，并且保证了指南针函数接口和Arduino官方一致，还进行了优化。所以请到 我们的<http://duinopeak.cn/wiki/index.php?title=DuinopeakRobot-Arduino_Robot%E5%90%8C%E6%AC%BE%E6%9C%BA%E5%99%A8%E4%BA%BA> 维基资料链接中下载指南针库，然后覆盖掉原来的Arduino官方Compass.h和Compass.cpp文件。
5. 另外Arduino官方给的部分example例子程序，存在一些小Bug,我们进行了相应的讲解和更改，详见我们的维基资料链接讲解，链接如下：

<http://duinopeak.cn/wiki/index.php?title=DuinopeakRobot-Arduino_Robot%E5%90%8C%E6%AC%BE%E6%9C%BA%E5%99%A8%E4%BA%BA>

1. 关于电池充电，请使用我们配置的充电器进行充电。