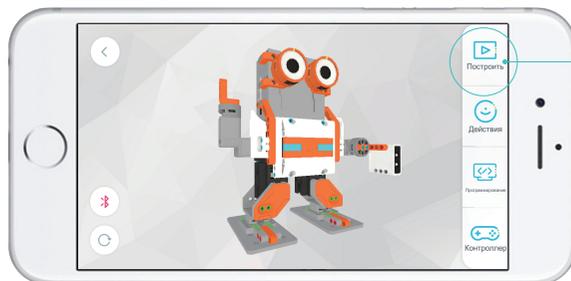


# 1 Необходимо загрузить и установить приложение Jimu на мобильное устройство.

В приложении Jimu имеется трехмерная динамическая инструкция для сборки робота Jimu.



Инструкция по сборке

Отсканируйте нижеприведенный QR-код для загрузки.



Приложение можно также загрузить, выполнив поисковой запрос «Jimu» в магазине приложений Apple или Google.

## 2 Компоненты

### 1. Основной блок управления

Основной блок управления — это «мозг» робота Jimu.

MAC-адрес на задней части основного блока управления является уникальным адресом для сопряжения с мобильным устройством.



### Установка и снятие аккумулятора

Снятие аккумулятора



Установка аккумулятора



## 2. Сервопривод

Сервоприводы - элементы конструкции робота, использующиеся для выполнения различных действий.

### Идентификатор сервопривода

Каждому сервоприводу присвоен уникальный идентификационный номер, отличающийся от идентификационных номеров других сервоприводов.

Примечание: При сборке официальной модели, идентификатор сервопривода должен совпадать с идентификатором сервопривода в приложении **Jimu**.

В противном случае собранная модель будет работать некорректно.



### 3-х контактный разъем

Для подключения основного блока управления к сервоприводам используется 3-х контактный разъем. Питание и информация передается между основным блоком управления и сервоприводом.



### Поворотный блок управления направлением

Поворотный блок управления направлением сервопривода может вращаться и соединяться со слотом. « $\triangle$ □☆○» служит для указания различных направлений соединения.



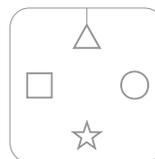
Вращение на  $360^\circ$  по часовой стрелке



Вращение на  $360^\circ$  против часовой стрелки



Управление направлением



Когда « $\triangle$ » находится на одной линии со шкалой, угол поворота блока управления равен  $0^\circ$ .

### 3. СОЕДИНИТЕЛИ, ЧАСТИ, КРЕПЛЕНИЯ, ПРОВОДА

Декоративные части придают больше выразительности роботу Jimu.



Соединители используются для соединения различных частей, оснащенных слотами.



Крепления выглядят как кнопки и используются для соединения различных частей, оснащенных отверстиями.



Провода используются для соединения различных частей, которым необходимо питание, например, основного блока управления и сервоприводов.



3-контактный кабель, длина 160 мм



3-контактный кабель, длина 120 мм



3-контактный кабель, длина 80 мм



2-контактный кабель, длина 160 мм, используется только для подключения основного блока управления к выключателю питания

**Примечание:** При сборке официальной модели используйте кабели такой длины и цвета, как указано в приложении. В противном случае могут возникнуть проблемы с работой собранной модели!

## 4.ИК-датчик

ИК-датчик и функции программирования в приложении Jitpi позволяют роботу избегать препятствий при движении.

### Изображение продукта



### Способ установки

Может быть соединен с любым разъемом контроллера (кроме порта 6) и сервоприводом

#### Способ 1

**⚠ Внимание: Не подключайте к порту 6**



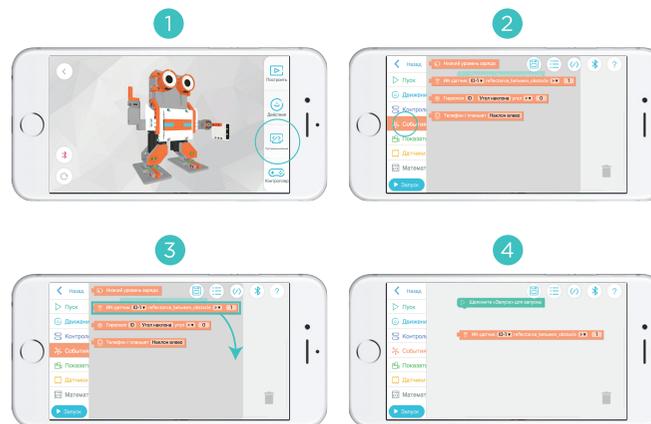
#### Способ 2



### Сценарии применения



### метод использования



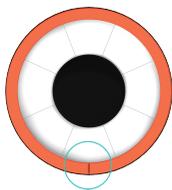
## 5. Светодиодные огни

С помощью функции программирования в приложении JIMU мигающие светодиодные огни можно сделать глазами робота AstroBot, выражающими яркие эмоции. Пользователи также могут настраивать сценарии, ограниченные только лишь их воображением, например, «светофор» или «автомобильные огни».

### Изображение продукта



3-контактный разъем



нулевое деление направленно вниз при установке

### Способ установки

Может быть соединен с любым разъемом контроллера (кроме порта 6) и сервоприводом

#### Способ 1

**⚠ Внимание: Не подключайте к порту 6**



#### Способ 2



### Сценарии применения



### метод использования

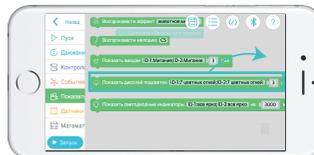
1



2



3



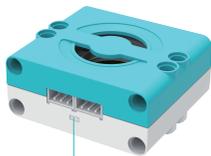
4



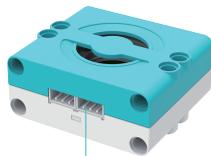
## 6. Bluetooth-колонка

Bluetooth-колонка позволяет пользователям программировать звуковые эффекты для робота Jimi. Она также может работать как обычная Bluetooth-колонка.

### Изображение продукта



Индикатор питания



3-контактный разъем

### Способ установки

Может быть соединен с любым разъемом контроллера (кроме порта 6) и сервоприводом

#### Способ 1

**⚠ Внимание: Не подключайте к порту 6**



#### Способ 2



### Сценарии применения



### метод использования

1



2



3



4



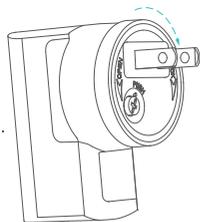
## 7. Адаптер питания

### Сборка адаптера питания



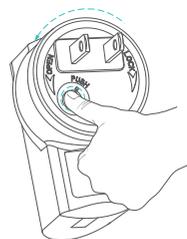
- 1 Поместите выступающую часть головки адаптера питания в углубление на основном корпусе адаптера.

- 2 Поверните головку адаптера вправо, пока не услышите характерный щелчок.

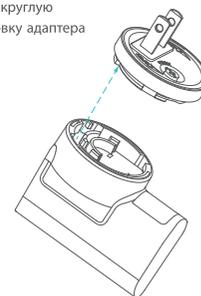


### Разборка адаптера питания

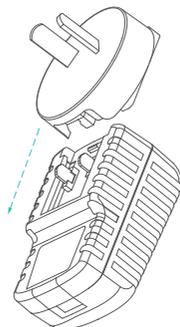
- 1 Нажмите левой рукой и удерживайте маленькую круглую кнопку на головке адаптера. Поворачивайте головку адаптера правой рукой, пока крепление не ослабнет.



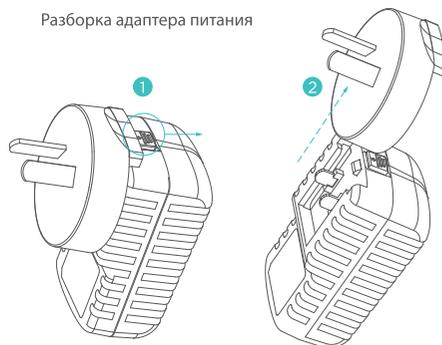
- 2 Аккуратно снимите головку адаптера.



### Сборка адаптера питания



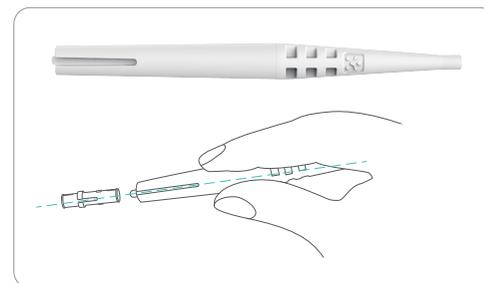
### Разборка адаптера питания



\*Другие типы адаптеров питания могут использоваться напрямую без сборки и разборки.

## 8. Инструмент для снятия креплений

Инструмент для снятия креплений упакован в небольшую красную коробку и служит для быстрого удаления креплений.



## 9. Указания по установке соединителя

1

Инструмент для снятия креплений упакован в небольшую красную коробку и служит для быстрого удаления креплений.



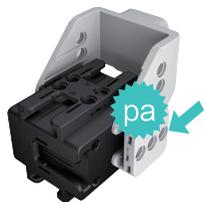
2

Аккуратно раздвиньте стороны элемента.



3

Задвиньте правую часть в обозначенном стрелкой направлении до характерного щелчка.



4

Отрегулируйте другую сторону до характерного щелчка. Установка завершена.



## 10. Указания по снятию соединителя

1

Нажимайте на соединитель со стороны блока управления направлением до тех пор, пока он не высвободится.



2

Затем аккуратно снимите левую часть.



3

Повторяйте шаги 1 и 2 до тех пор, пока элемент не будет снят.



## 11. Снятие сервопривода

1

Придерживайте сервопривод левой рукой, как показано на рисунке

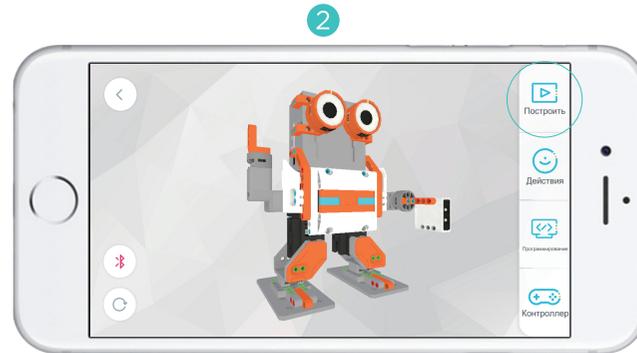
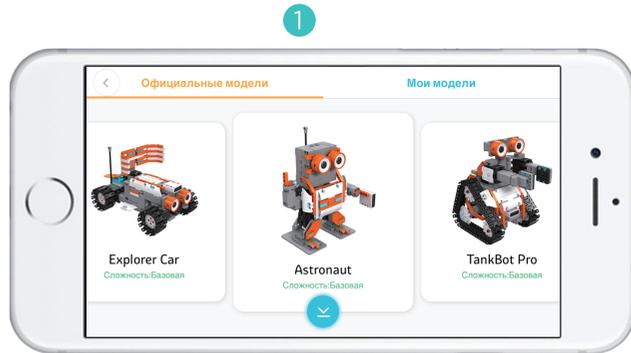


2

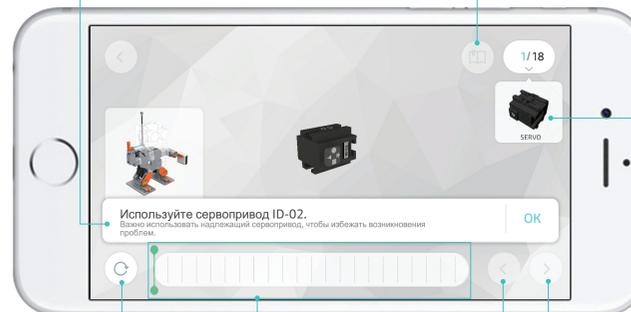
Правой рукой плотно нажмите на левый большой палец, пока серводвигатель не будет высвобожден



## 3 Сборка модели



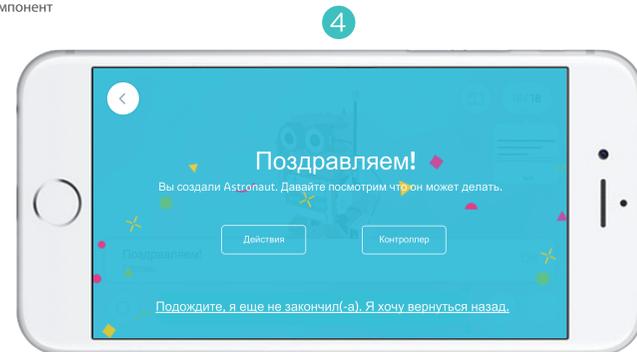
Образить/скрыть частичный вид модели 3 Отобразить список компонентов Использующийся компонент



Возврат модели в первоначальную перспективу

Просмотр ход сборки модели; ползунок может перемещаться влево-вправо

Предыдущий шаг Следующий шаг



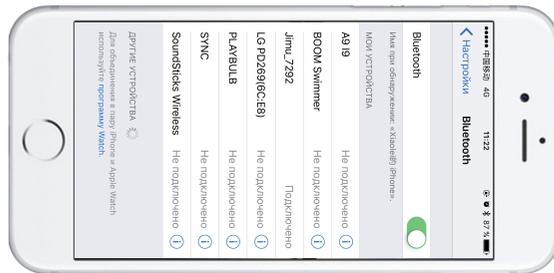
\* Для обеспечения нормальной работы полностью зарядите аккумулятор перед первым использованием.

## 4 Управление движением

### 1 Включить выключатель питания



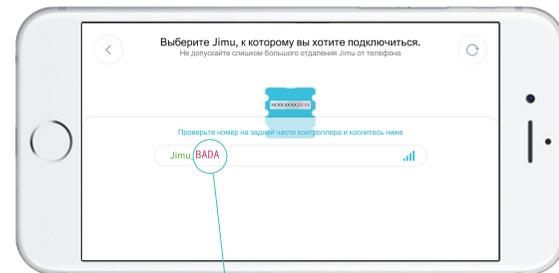
### 2 Включите Bluetooth



### 3 Щелкните значок Bluetooth в приложении



### 4 Поиск и сопряжение

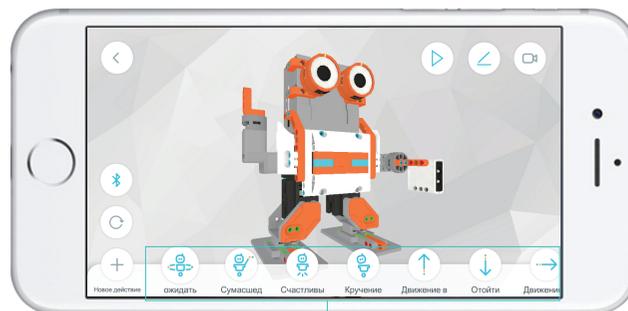


Основной блок управления

## 5 Подключение выполнено успешно



## 6 Управление движением



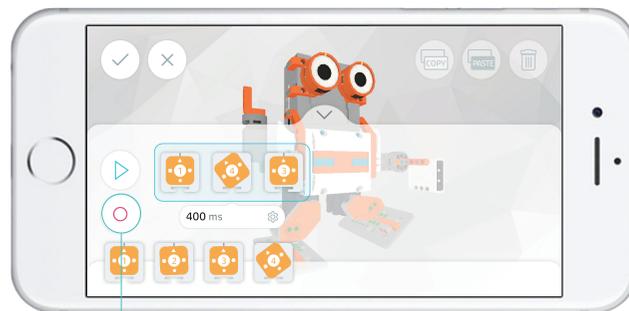
## 5 Создание действий

1



Создайте свое собственное действие

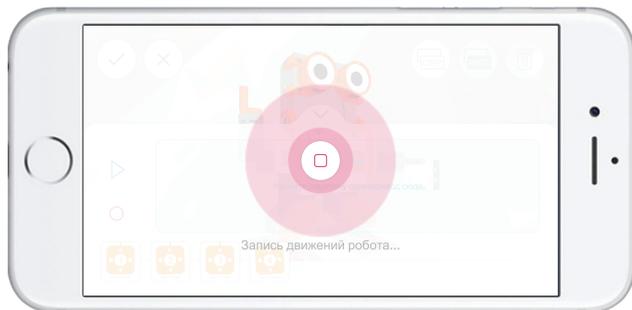
2



Щелкните значок «Журнал действий»

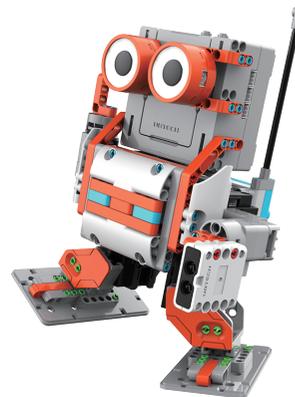
3

Приложение готово к записи действия



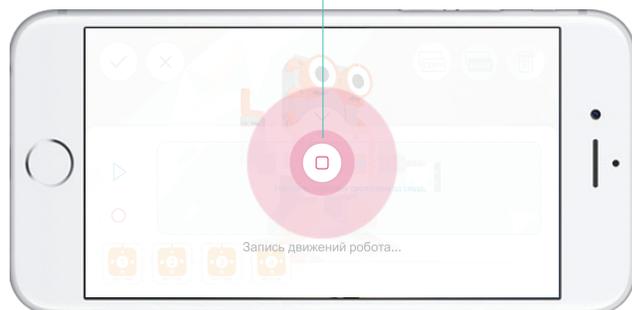
4

Вручную установите элементы конструкции модели в желаемое положение



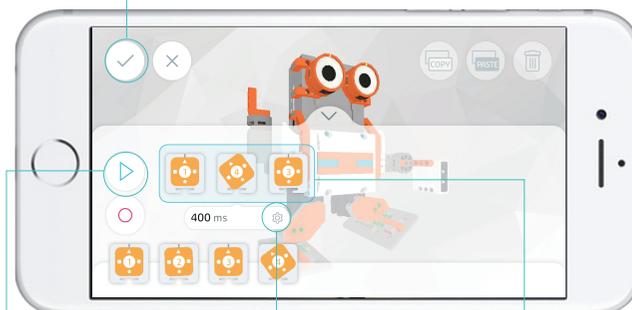
5

Щелкните, чтобы записать последнее заданное действие



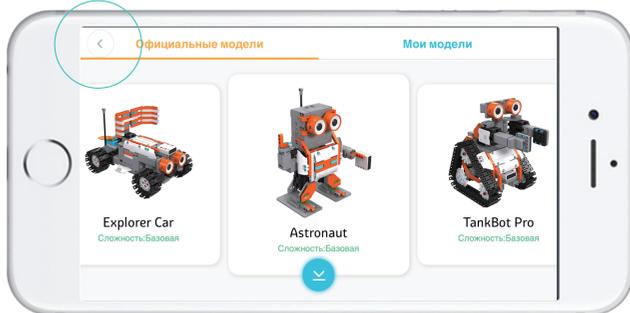
6

По завершении сохраните действие

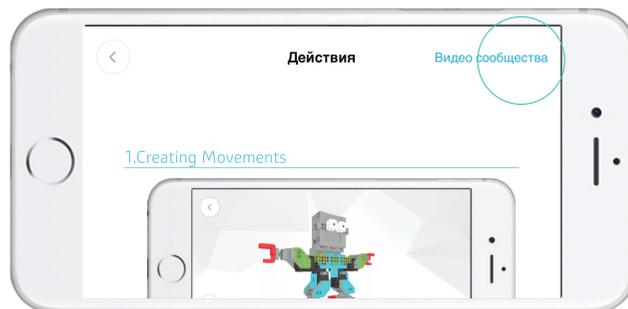
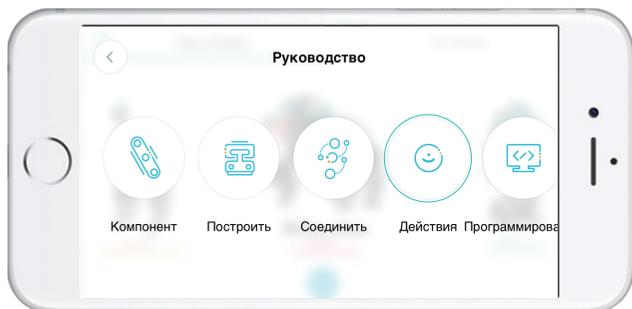


Воспроизведение действия    Регулировка времени действия    Регулировка угла сервопривода

\* Подробные инструкции и обучающие видео можно найти в модуле обучения

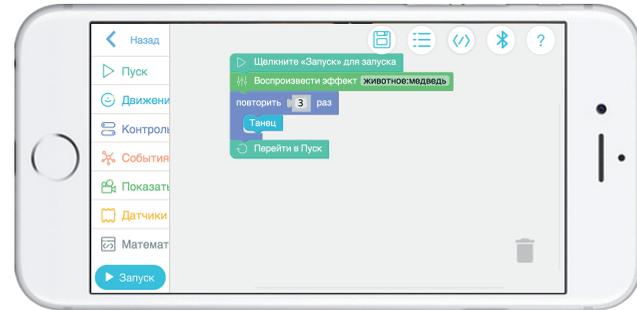


\* Данная страница содержит все функции приложения Jimu, а также множество увлекательных и интересных идей, которые вы можете воплотить в жизнь.



## 6 Программирование

При использовании графического интерфейса программирования Blockly, который позволяет собирать программу из блоков как мозаику, приложение автоматически создает и конвертирует программу Jimu в код Swift (поддерживается только устройствами iOS). Весь процесс занимает немного времени и не требует написания кода.



\* Подробные инструкции по программированию можно найти в модуле обучения

## 7 Сообщество Jimu

В сообществе Jimu можно найти плоды творчества других любителей Jimu. Так же вы можете делиться своими собственными творениями можно в сообществе Jimu и в других социальных сетях.

