

① L'application Jimu doit d'abord être téléchargée et installée avant de procéder à l'assemblage.

L'application Jimu dispose d'instructions animées en 3D, qui permettent aux utilisateurs d'apprendre étape par étape l'assemblage du robot Jimu.



Inclut des schémas d'assemblage dynamiques 3D

Scannez le code QR ci-dessous pour télécharger l'app.



Appareils iOS



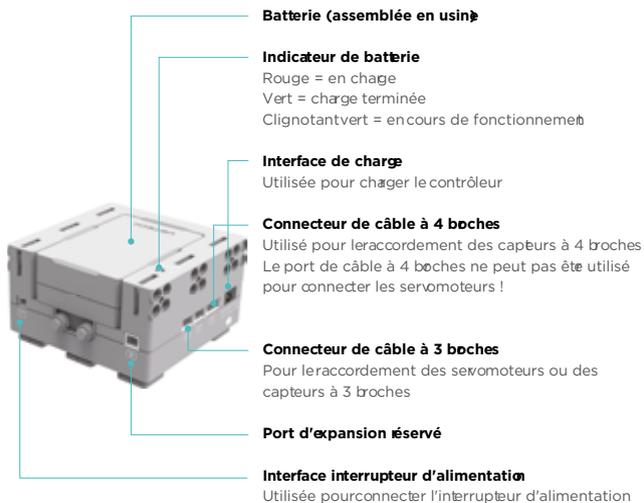
Appareils Android

Vous pouvez également rechercher « Jimu » sur Apple Store ou Google Play pour télécharger l'application.

② Composants

1. Boîtier de contrôle principal

Le boîtier de contrôle principal est livré dans une petite boîte bleue. Le boîtier de contrôle principal est le « cerveau » du robot Jimu. L'adresse MAC sur le dos du boîtier de contrôle principal sert d'adresse de connexion unique avec votre appareil mobile.



Installation et retrait de la batterie

Retirer la batterie



Installer la batterie



2. Servomoteurs

Les servomoteurs sont emballés dans une petite boîte verte. Les servomoteurs sont les articulations du robot et sont utilisés pour effectuer diverses actions.

ID de servomoteur

Chaque servomoteur possède un numéro d'identification unique, qui est différent des numéros d'identifications des autres servomoteurs.

Remarque: Pour la construction d'un modèle officiel, le numéro d'identification de servomoteur doit correspondre au numéro d'identification de servomoteur indiqué dans l'application Jimu. Dans le cas contraire, les modèles finis ne pourront pas effectuer les actions officielles pré-programmées.



Élément rotatif du servomoteur

L'élément rotatif du servomoteur peut s'emboîter de différentes manières, selon la position des formes « \triangle \square \star \circ ».



Rotation horaire de 360°



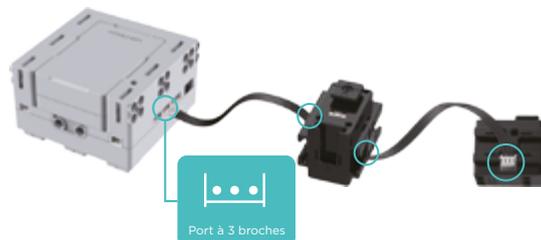
Rotation anti-horaire de 360°



Lorsque « \triangle » est aligné avec le trait vertical, l'angle du palonnier est de 0°.

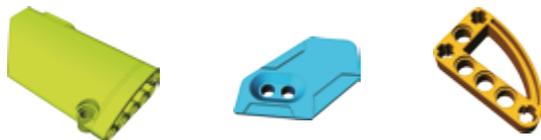
Port à 3 broches

Utilisez le câble à 3 broches pour connecter le boîtier de contrôle principal au servomoteur. L'énergie et les informations peuvent alors être transmises entre le boîtier de contrôle principal et le servomoteur.



3. Connecteurs, pièces, fixations, fils

Les pièces de décoration sont emballées dans une petite boîte rouge et sont ajoutées au robot Jimu pour lui donner la forme souhaitée.



Les connecteurs sont emballés dans une petite boîte orange. Ils sont utilisés pour relier un servomoteur à d'autres pièces.



Les fixations sont emballées dans une petite boîte orange. Elles ressemblent à des vis ou boutons, et sont utilisées pour relier les différentes pièces qui contiennent des trous.



Les fils sont emballés dans une petite boîte violette et sont utilisés pour connecter les pièces électriques, telles que l'interrupteur d'alimentation, le boîtier de contrôle principal et les servomoteurs.



Câble 3 broches, longueur 160 mm



Câble 3 broches, longueur 120 mm



Câble 3 broches, longueur 80 mm



Câble 2 broches, longueur 160 mm, uniquement utilisé pour connecter le boîtier de contrôle principal au boîtier d'interrupteur d'alimentation

Remarque : Pour la construction d'un modèle officiel, veuillez utiliser les longueurs et couleurs de câble indiquées dans l'application. Sinon, les modèles finis pourraient ne pas fonctionner !

2. Servomoteurs

Les servomoteurs sont emballés dans une petite boîte verte. Les servomoteurs sont les articulations du robot et sont utilisés pour effectuer diverses actions.

ID de servomoteur

Chaque servomoteur possède un numéro d'identification unique, qui est différent des numéros d'identifications des autres servomoteurs.

Remarque: Pour la construction d'un modèle officiel, le numéro d'identification de servomoteur doit correspondre au numéro d'identification de servomoteur indiqué dans l'application Jimu. Dans le cas contraire, les modèles finis ne pourront pas effectuer les actions officielles pré-programmées.



Élément rotatif du servomoteur

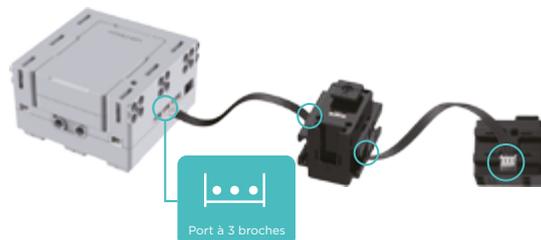
L'élément rotatif du servomoteur peut s'emboîter de différentes manières, selon la position des formes « Δ \square \star \circ ».



Lorsque « Δ » est aligné avec le trait vertical, l'angle du palonnier est de 0°.

Port à 3 broches

Utilisez le câble à 3 broches pour connecter le boîtier de contrôle principal au servomoteur. L'énergie et les informations peuvent alors être transmises entre le boîtier de contrôle principal et le servomoteur.



6. Conseils d'installation des connecteurs

1

Placez l'élément rotatif du servomoteur correctement et alignez la pièce avec celui-ci.



2

Écartez délicatement les 2 côtés de la pièce.



3

Poussez la pièce sur le côté droit dans le sens de la flèche jusqu'à ce que vous entendiez un « clic ».



4

Ajustez l'autre côté jusqu'à ce que vous entendiez un autre « clic ». L'installation est terminée.



7. Conseils de retrait des connecteurs



1

Poussez le connecteur sur le côté de l'élément rotatif.



2

Puis écartez délicatement les 2 côtés de la pièce.



3

Répétez les étapes ① et ② jusqu'à ce que la pièce soit retirée.

8. Retrait du servomoteur



1

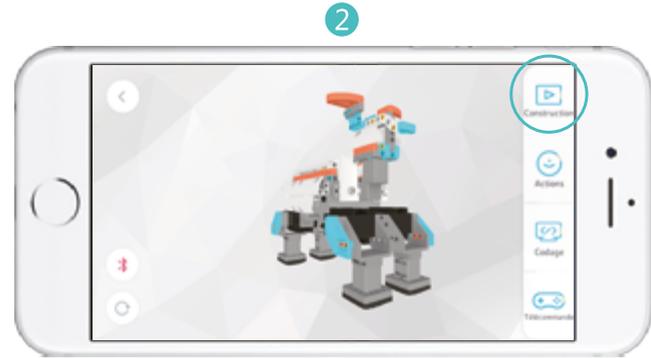
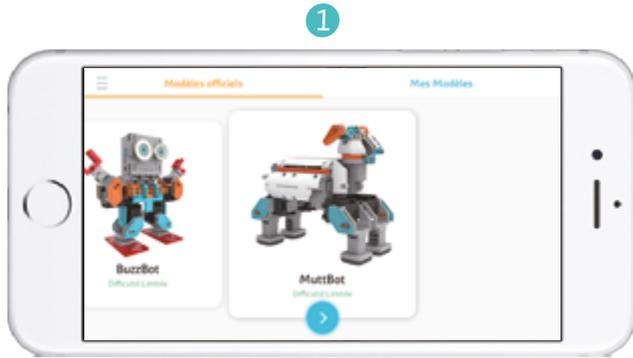
Tenez le servomoteur en utilisant votre main gauche, comme le montre l'illustration



2

Avec votre main droite, appuyez fermement avec le pouce gauche jusqu'à ce que les 2 servomoteurs soient dissociés.

③ Modèle



Afficher/Masquer la vue partielle du modèle



Revenir à la perspective initiale

Voir la progression de construction du modèle. La barre peut être déplacée vers la gauche ou la droite

Étape précédente

Étape suivante



④ Contrôle du mouvement

- 1 Allumez l'interrupteur d'alimentation



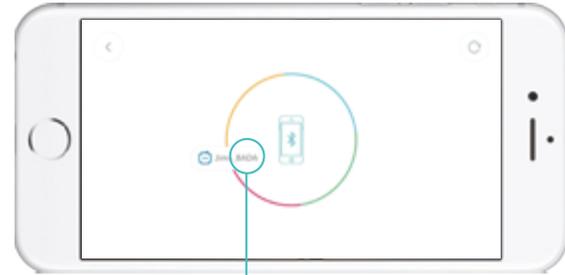
- 2 Activez le Bluetooth



- 3 Appuyez sur l'icône Bluetooth dans l'application ✖



- 4 Recherche et connexion



Boîtier de contrôle principal

5 Connexion réussie

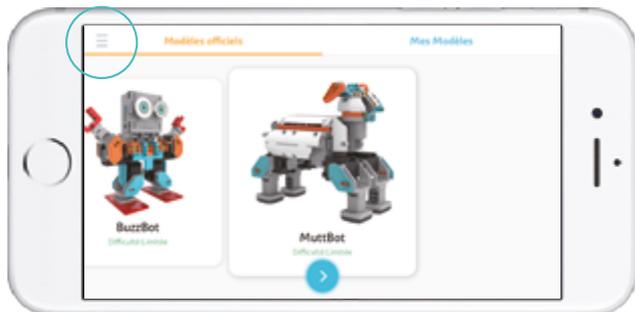


6 Contrôle du mouvement



5 Plus de fonctionnalités

Cliquez sur le bouton «≡» dans le coin supérieur gauche de l'écran d'accueil pour accéder à l'interface des fonctions de l'application Jimu. Toutes les informations sur les opérations de configuration et de programmation des robots Jimu peuvent être trouvées dans le module « Tutoriel » de l'application Jimu. Plus de fonctionnalités vous attendent, découvrez-les !



① De Jimu-app moet eerst worden gedownload en geïnstalleerd vooraleer met het monteren wordt gestart.

De Jimu-app beschikt over 3D-geanimeerde instructies, waarmee de gebruiker stap voor stap de Jimu-robot kan leren monteren.



Inclusief dynamische
3D-montagetekeningen

Scan de onderstaande QR-code om de app te downloaden:



iOS-toestellen



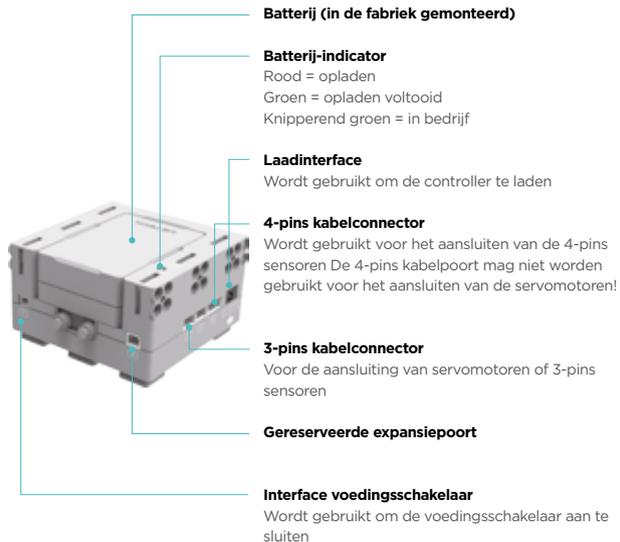
Android-toestellen

Je kan ook zoeken naar "Jimu" om de applicatie op Apple Store of Google Play te downloaden.

② Onderdelen

1. Besturingskast

De besturingskast wordt geleverd in een kleine blauwe doos. De besturingskast is het "brein" van de Jimu-robot. Het MAC-adres op de achterkant van de besturingskast wordt gebruikt als uniek verbingsadres met je mobiele apparaat.



Installeren en verwijderen van de batterij

De batterij verwijderen:



De batterij plaatsen:



2. Servomotoren

De servomotoren zijn verpakt in een kleine groene doos. De servomotoren zijn de gewrichten van de robot en worden gebruikt om verschillende acties uit te voeren.

Servomotor-ID

Elke servomotor heeft een uniek identificatienummer dat verschilt van de identificatienummers van andere servomotoren. Opmerking: Voor de constructie van een officieel model, moet het identificatienummer van de servomotor overeenkomen met het identificatienummer van de servomotor dat aangegeven is in de Jimu-app. Zoniet kunnen de afgewerkte modellen de officiële handelingen niet uitvoeren.



Roterend element van de servomotor

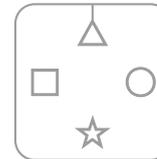
Het roterende element van de servomotor kan gemonteerd worden op verschillende manieren, afhankelijk van de positie van de vormen "△□☆○".



Rotatie wijzerzin 360°



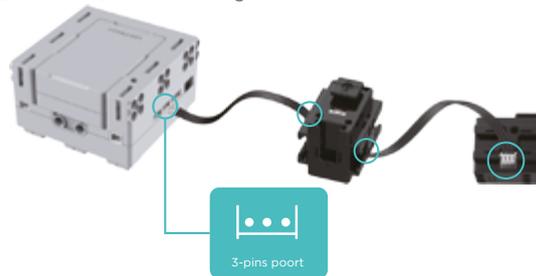
Rotatie tegenwijzerzin van 360°



Als "△" is uitgelijnd met de verticale lijn, is de hoek van de hijsbalk 0°.

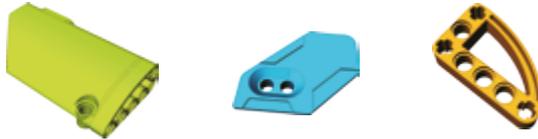
3-pins poort

Gebruik de 3-pins kabel om de besturingskast aan te sluiten op de servomotor. De energie en gegevens kunnen vervolgens worden verzonden tussen de besturingskast en de servomotor.



3.Connectoren, onderlen, sluitingen, draden

De decoratieve stukken zijn verpakt in een kleine rode doos en worden toegevoegd aan de Jimu-robot om hem de gewenste vorm te geven.



De connectoren zijn verpakt in een klein oranje doos. Ze worden gebruikt om de servomotor te verbinden met andere onderdelen.



De sluitingen zijn verpakt in een klein oranje doos. Ze lijken op knoppen, en worden gebruikt om de verschillende onderdelen die gaten bevatten te verbinden met elkaar.



De draden zijn verpakt in een kleine paarse doos en worden gebruikt om elektrische onderdelen, zoals de voedingsschakelaar, de besturingskast en de servomotoren aan te sluiten.



3-pins kabel, lengte 160 mm



3-pins kabel, lengte 120 mm



3-pins kabel, lengte 80 mm



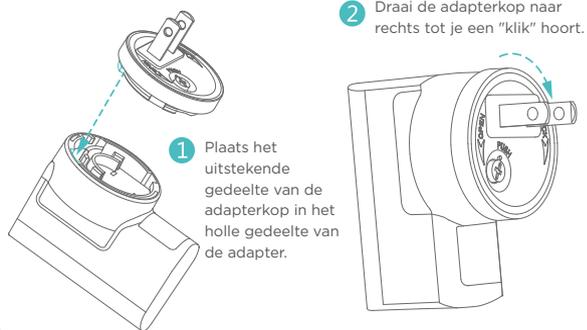
2-pins kabel, lengte 160 mm, enkel gebruikt om de besturingskast aan te sluiten op de behuizing van de voedingsschakelaar

Opmerking: Voor de constructie van een officieel model, kan je gebruik maken van de kabellengtes en -kleuren aangegeven in de app. Anders zullen de afgewerkte modellen niet werken!

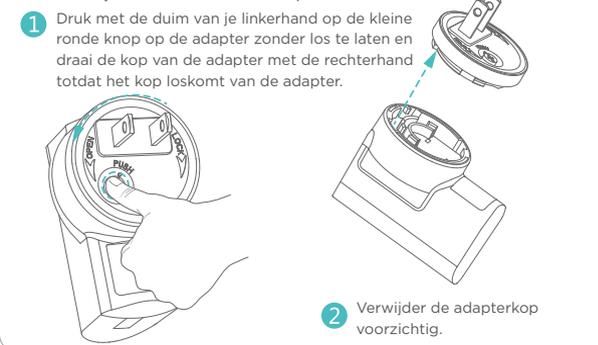
4. AC-Adapter

De AC-adapter is verpakt in een kleine gele doos.

Installatie van de adapter



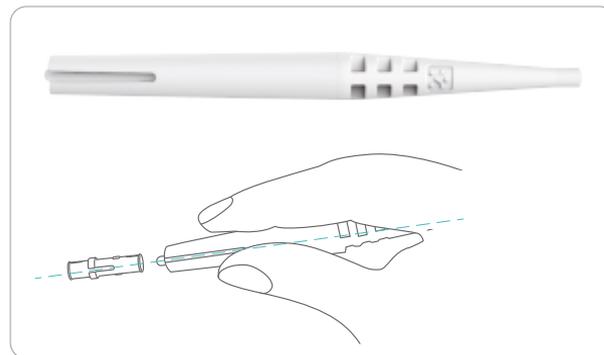
Het verwijderen van de AC-adapter



* Andere types adapters kunnen onmiddellijk worden gebruikt zonder dat montage of demontage vereist is.

5. Gereedschap om sluitingen te verwijderen

Het gereedschap om sluitingen te verwijderen is verpakt in een rode doos en wordt gebruikt om de sluitingen makkelijk te verwijderen.



6. Installatietips connectoren

1

Plaats het roterende element van de servomotor correct en lijn het onderdeel hiermee uit.



2

Trek voorzichtig aan de 2 kanten van het onderdeel.



3

Druk op het onderdeel aan de rechterkant in de richting van de pijl tot je een "klik" hoort.



4

Stel de andere kant bij tot je nog een "klik" hoort. De installatie is voltooid.



7. Tips om de connectoren te verwijderen

1

Druk op de connector aan de zijkant van het roterende element.



2

Spreid daarna zachtjes de 2 kanten van het onderdeel.



3

Herhaal stappen 1 en 2 totdat het onderdeel wordt verwijderd.



8. Het verwijderen van de servomotor

1

Houd de servomotor met je linkerhand vast zoals aangegeven op de illustratie.



2

Druk stevig met je rechterduim tot de 2 servomotoren loskomen.



3 Model

1



De gedeeltelijke weergave van het model Afbeelden/Verbergen

De lijst met onderdelen weergeven

Het gebruikte onderdeel

2



3



Keer terug naar de oorspronkelijke weergave

Bekijk de voortgang van de bouw van het model. De balk kan worden verplaatst naar links of rechts

Vorige stap

Volgende stap

4

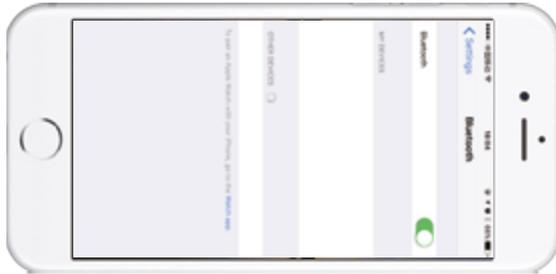


④ Bewegingscontrole

- 1 Zet de stroomschakelaar aan



- 2 Schakel Bluetooth in



- 3 Druk op het Bluetooth-pictogram in de app



- 4 Zoeken en verbinden



Besturingskast

5 Succesvolle aansluiting

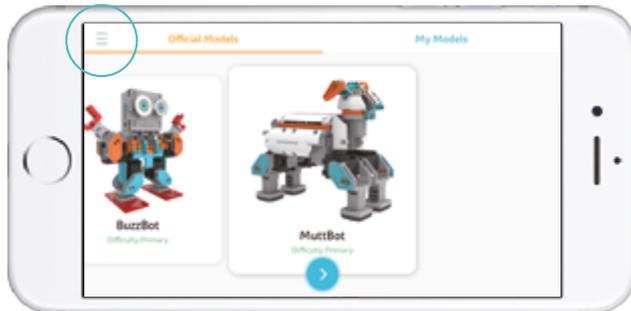


6 Bewegingscontrole



5 Meer functies

Klik op de knop "☰" in de linkerbovenhoek van het startscherm om toegang te krijgen tot de interface met de functies van de Jimu-app. Alle informatie over de configuratie en de programmering van de Jimu-robots is te vinden in de "Tutorial"-module van de Jimu-app. Er staan meer functies op je te wachten, ontdek ze!





For customer service email us at:

jimu.service@ubtrobot.com

Pour contacter le service à la clientèle, envoyez un courriel à:

jimu.service@ubtrobot.com

Jimu Robot & the Jimu Robot logo are trademarks or copyrights of UBTECH ROBOTICS CORP.

© 2016 UBTECH Robotics. All Rights Reserved. Apple, the Apple Logo, iPad, iPhone and iPod Touch are trademarks of Apple, Inc., registered in the US and other countries.

App Store is a service mark of Apple, Inc.

Jimu Robot et le logo Jimu Robot sont des marques de commerce ou propriétés intellectuelles d'UBTECH ROBOTICS CORP.

© 2016 UBTECH Robotics. Tous droits réservés.

Apple, le logo Apple, iPad, iPhone et iPod Touch sont des marques de commerce d'Apple, Inc., déposées aux États-Unis et dans d'autres pays. App Store est une marque de service d'Apple, Inc.



UBTECH ROBOTIC CORP

UBTECH ROBOTIC CORP BAOAN BRANCH

5F, C Building, Huilongda Industrial Park, Shilongzai, Shiyan Town, Baoan District, Shenzhen City, China

Learn more about the exciting innovations from

UBTECH Robotics at: **www.ubtrobot.com**

Pour en savoir plus sur les innovations d'UBTECH Robotics:

www.ubtrobot.com