

## 1. Lieferumfang

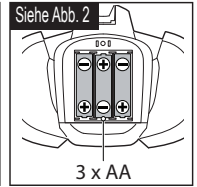
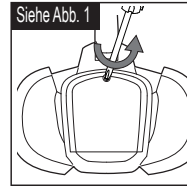
- Roboter x 1
- Fernsteuerung x 1
- Bedienungsanleitung x 1

## 2. Einlegen der Batterien

Der Ein-/Ausschalter muss auf „OFF“ gestellt sein.

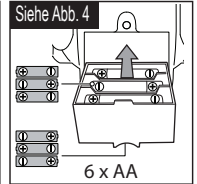
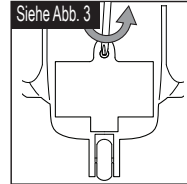
### Fernsteuerung

- Öffnen Sie das Batteriefach: Lösen Sie die Schraube durch Drehen gegen den Uhrzeigersinn mit einem Philips Schraubenzieher. (Siehe Abb. 1)
- Legen Sie 3 AA Batterien mit der richtigen Polarität in das Batteriefach ein. (Siehe Abb. 2)
- Schließen Sie das Batteriefach: Ziehen Sie die Schraube mit einem Philips Schraubenzieher im Uhrzeigersinn fest.

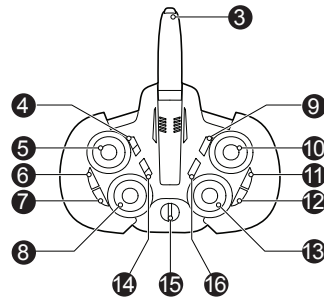
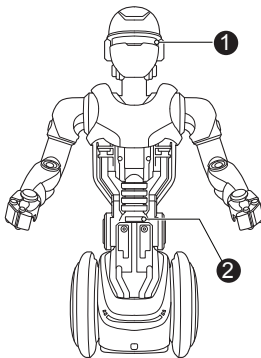


### Roboter

- Öffnen Sie das Batteriefach: Lösen Sie die Schraube durch Drehen gegen den Uhrzeigersinn mit einem Philips Schraubenzieher. (Siehe Abb. 3)
- Legen Sie 6 AA Batterien mit der richtigen Polarität in das Batteriefach ein. (Siehe Abb. 4)
- Schließen Sie das Batteriefach: Ziehen Sie die Schraube mit einem Philips Schraubenzieher im Uhrzeigersinn fest.



## 3. Gerätebeschreibung



- LED-Augen (Roboter)
- Demo-Taste (Roboter)
- Mikrofon
- Netzschalter / Automatischer Modus / Manueller Modus
- Joystick Raddrehrichtung
- Tracking (Vorprogrammierung)
- Ausführen (Eingabe / Wiedergabe)
- Steuerungs-Pad linke Schulter + Ellbogen
- Demo-Taste
- Steuerungs-Pad Kopfdrehrichtung
- Sprechtaste (für Live-Ton)
- Wiederholtaste (für Live-Ton)
- Steuerungs-Pad rechte Schulter + Ellbogen
- Slot-Auswahl speichern (für Tracking-Funktion)
- Sprachwechsel-Wahlschalter
- Schalter zum Ein-/Ausschalten der Überwachung

## 4. Allgemeine Merkmale

- Lebendige Bewegungen – Kopf-, Schulter & Ellbogenbewegungen motorisiert
- Rundum-Richtungskontrolle – motorisierte Räder
- Tanzfunktion – 5 Demo-Tänze zur Auswahl
- Spionagefunktion – Umgebungsgeräusche des Roboters auf dem Controller-Lautsprecher hören
- Live-Übertragung – Mit dem Controller sprechen und über den Roboter rundsenden.
- Stimmeeffekt – Übertragung der Stimme mit 5 vorprogrammierten Stimmeeffekten.
- Code Tracking – 3 Speicherplätze für Aufzeichnung & Wiedergabe von Bewegungsabläufen.

## 5. So wird gespielt

### 5.1 SPIELBEGINN

- Um Schäden durch Herunterfallen zu vermeiden, nicht mit dem Roboter auf einem Tisch oder erhöhten Oberfläche spielen (Siehe Abb. 5).
- Es wird empfohlen, mit dem Roboter auf einer flachen und glatten Oberfläche oder einem kurzflorigen Teppich zu spielen. Unebene Oberflächen oder Langflorteppiche beeinträchtigen die Funktionalität des Roboters.
- Darauf achten, dass sich der Roboter in einer vertikalen Position befindet. Den Netzschalter auf ON stellen.
- Den Netzschalter des Controllers auf AUTO oder MANUELL stellen (Siehe Abb. 6)
- Sobald die Leuchtanzeige auf dem Controller von Blinken auf Dauerleuchten umschaltet, sind der Roboter und der Controller miteinander verbunden und das Spiel kann beginnen.
- Blinkt die Leuchtanzeige auf dem Controller ununterbrochen, den Roboter und den Controller aus- und wieder einschalten. Die obigen Schritte zum Verbindungsaufbau wiederholen.
- Im AUTO-Modus bewegen sich Kopf und Arme des Roboters automatisch, sie können aber noch immer manuell gesteuert werden.
- Im MANUELLEN-Modus lassen sich die Arm- und Beinbewegungen des Roboters nur manuell steuern.

### 5.2. RICHTUNGSERKENNUNG

- Der Roboter gibt Warnsignaleffekte aus & stoppt alle laufenden Bewegungen, wenn er nicht aufrecht steht oder gestürzt ist.
- Den Roboter in eine aufrechte Position bringen, um den Warnsignaleffekt zu deaktivieren.

### 5.3 TONSENSOR

- Wenn sich der Roboter im Leerlauf befindet, reagiert er auf Tonbefehle. Wenn man klatscht oder Geräusche macht, dreht der Roboter seinen Kopf in die Richtung, aus der die Geräusche kommen. (Siehe Abb. 7)

### 5.4 DEMO

- Die DEMO-Taste auf dem Controller oder dem Roboter drücken, um einen DEMO-Tanz abzuspielen (Siehe Abb. 8 und 9).
- Der Roboter verfügt über 5 DEMO-Tänze. Zur Auswahl eines Tanzes 1 bis 5 Mal auf den Knopf drücken.
- Zum Anhalten während des Tanzes die DEMO-Taste drücken.

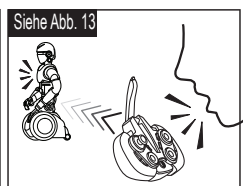
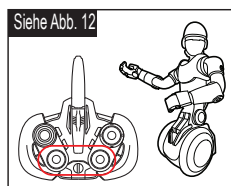
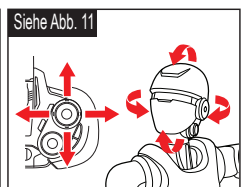
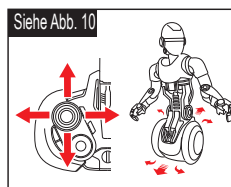
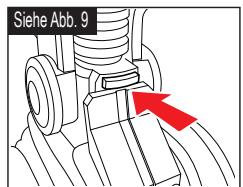
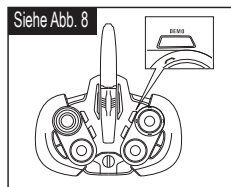
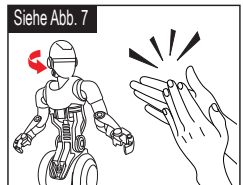
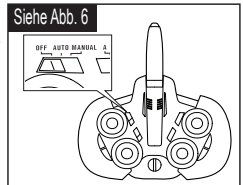
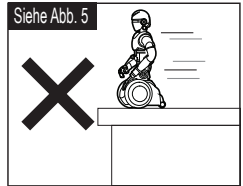
### 5.5 DIREKTE STEUERUNG

- Mit dem Controller können die Bewegungen des Roboters gesteuert werden.
- Bewegungsrichtung des Roboters - per Joystick (Siehe Abb. 10)
- Kopf rauf/runter & Kopf nach links/rechts drehen – Richtungs-Pad 1 (Siehe Abb. 11)
- Roboterbewegung linke Schulter & Ellbogen - Richtungs-Pad 2 (Siehe Abb. 12)
- Roboterbewegung rechte Schulter & Ellbogen - Richtungs-Pad 3 (Siehe Abb. 12)

### 5.6 LIVE-ÜBERTRAGUNG

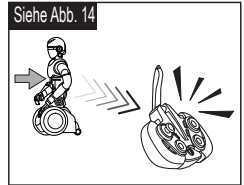
- Das Mikrophon herausziehen und durch Drehen des VOICE CHANGE KNOPFES einen Stimmefekt wählen (V1-V5) (Siehe Abb. 13)
- Die SPRECHTASTE gedrückt halten, bis der Controller einen 'PIEPTON' ausgibt.
- Zum Sprechen vor das Mikrophon stellen. Das Gesprochene wird über den Lautsprecher des Roboters mit Stimmwechseleffekt übertragen.
- Die SPRECHTASTE loslassen. Der Controller gibt einen "PIEP PIEP" Signalton aus.
- Die WIEDERHOLTASTE einmal drücken, um die Nachricht einmal abzuspielen.
- Die WIEDERHOLTASTE zweimal drücken, um die Nachricht kontinuierlich zu wiederholen. Die Taste noch einmal drücken, um die Schleife zu stoppen.

**Anmerkungen:** Die aufgezeichnete Nachricht wird ersetzt, sobald eine neue Nachricht aufgezeichnet wird.



### 5.7 SPIONAGEFUNKTION

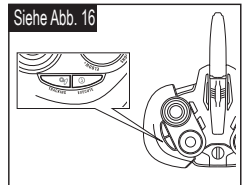
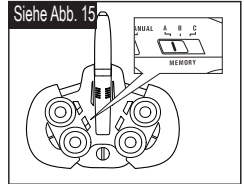
- Um den Ton zu hören, den der Roboter aufgenommen hat, auf dem Controller einmal die MONITOR-Taste drücken. (Siehe Abb. 14)
- Während der Spionage, blinkt die Leuchtanzeige auf dem Controller langsam.
- Die MONITOR-Taste nochmals drücken, um die Tonüberwachung anzuhalten.



### 5.8 CODE-TRACKER-FUNKTION

- Der Roboter kann 3 Arm- und Kopfbewegungsabläufe speichern. Jeder Ablauf kann bis zu 30 Bewegungen enthalten.
- Den MEMORY Schieber auf einen der Speicherplätze (A/B/C) setzen und die TRACKING-Taste drücken, bis "Piep Piep Piep" ertönt. Nun werden die Bewegungen aufgezeichnet. (Siehe Abb. 15)
- Mit den Richtungs-Pads den Kopf, die Schulter oder den Ellbogen in die gewünschte Körperhaltung fahren.
- Zum Bestätigen des Ablaufs die EXECUTE-Taste drücken (Siehe Abb. 16).
- Die vorherigen Schritte für den nächsten Bewegungsablauf wiederholen.
- Nach dem letzten Bewegungsablauf noch einmal die TRACKING-Taste drücken, um die Bewegungsabläufe zu speichern.
- Zur Wiedergabe der gespeicherten Abläufe die EXECUTE-Taste drücken. Mit dem Joystick können die Radbewegungen gesteuert werden.
- Während der Wiedergabe können mit der LIVE-Übertragungsfunktion Meldungen ausgesendet oder mit der SPIONAGEFUNKTION Töne vom Roboter aufgezeichnet werden.

Anmerkungen: Die aufgenommenen Bewegungen werden jeweils durch neue Bewegungsaufnahmen ersetzt.



### 5.9 STROMSPARMODUS

- Wenn der Roboter inaktiv ist und keine Eingabe erfolgt, stoppt er alle Bewegungen und geht nach 3 Minuten bzw. 10 Minuten in den SCHLAF-Modus.
- Um den Roboter aus dem SCHLAF-Modus aufzuwecken, schiebe den Betriebsschalter des Roboters und der Fernsteuerung auf OFF und dann wieder auf ON.

### 5.10 FEHLERSUCHE

- Der Roboter ist nicht mit dem Controller verbunden – Roboter und Controller aus- und wieder einschalten.
- Der Roboter gibt ununterbrochen ein Warnsignal aus – Den Roboter aufrecht stellen. Falls das Warnsignal immer noch da ist, am Netzschalter aus- und wieder einschalten.
- Der Roboter reagiert nicht – Roboter und Controller aus- und wieder einschalten.