

1. Contenido incluido

- Robot x 1
- Controlador x 1
- Manual de instrucciones x 1

2. Instalación de las pilas

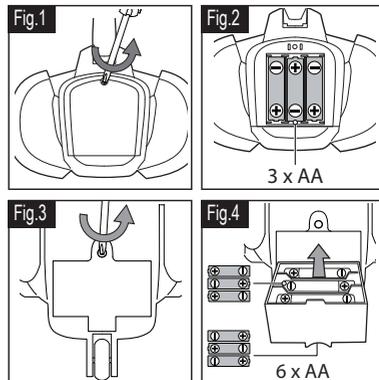
Compruebe que el interruptor de encendido está en posición de apagado (OFF).

Controlador

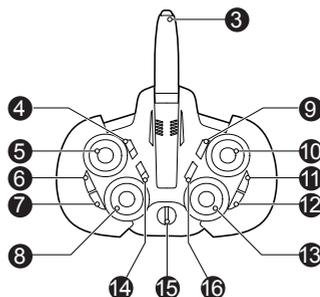
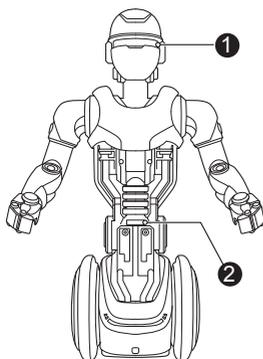
- Abre el compartimento de las pilas: afloja el tornillo girándolo en sentido antihorario con un destornillador Phillips. (Fig.1)
- Inserta 3 pilas AA en el compartimento de las pilas con la polaridad correcta. (Fig.2)
- Cierra el compartimento de las pilas: aprieta el tornillo girándolo en sentido horario con un destornillador Phillips.

Robot

- Abre el compartimento de las pilas: afloja el tornillo girándolo en sentido antihorario con un destornillador Phillips. (Fig.3)
- Inserta 6 pilas AA en el compartimento de las pilas con la polaridad correcta. (Fig.4)
- Cierra el compartimento de las pilas: aprieta el tornillo girándolo en sentido horario con un destornillador Phillips.



3. Identificación de las partes



1. Ojos LED (Robot)
2. Botón de demostración (Robot)
3. Micrófono
4. Interruptor de encendido / Modo automático / Modo manual
5. Palanca de control de la dirección de las ruedas
6. Rastreo (preprogramación)
7. Ejecutar (introducción / reproducción)
8. Panel de control del hombro y el codo izquierdo

9. Botón de demostración
10. Panel de control de la dirección de la cabeza
11. Presiona el botón de Habla (para emisiones en vivo)
12. Botón "REPEAT" (para emisiones en vivo)
13. Panel de control del hombro y el codo derecho
14. Selección memorización de posición (para la función de rastreo)
15. Selector de cambio de efecto de voz
16. Botón de activación/desactivación del control

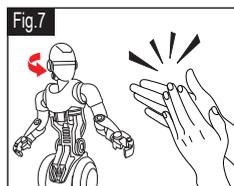
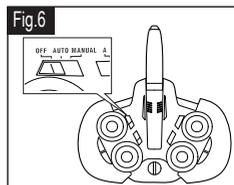
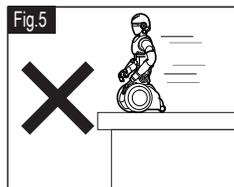
4. Características generales

- Movimientos realistas: cabeza, hombros y codos motorizados
- Control en todas las direcciones: ruedas motorizadas
- Baile: realiza 5 bailes de demostración
- Función espía: escucha los sonidos del entorno del robot en el altavoz del controlador
- Transmisión en directo: habla al controlador y transmite a través del robot
- Cambio de voz: transmite tus voces con 5 efectos de cambio de voz programados
- Seguimiento de código: registra y reproduce los movimientos personalizados en 3 grupos de memorias

5. Empieza el juego

5.1 EMPEZAR A JUGAR

- Para evitar que se dañe debido a una caída, no juegues con el robot encima de una mesa ni de superficies elevadas. (Fig. 5)
- Te recomendamos que juegues con el robot sobre una superficie lisa o una alfombra de pelo corto, ya que las superficies rugosas y las alfombras de pelo largo pueden afectar al rendimiento del robot.
- Asegúrate de que el robot esté en posición vertical, y pon el interruptor de encendido en la posición "ON".
- Pon el interruptor de encendido del controlador en la posición del modo "AUTO" o "MANUAL". (Fig. 6)
- Cuando el indicador luminoso del controlador deje de parpadear y se encienda permanentemente, el robot y el controlador estarán conectados correctamente y listos para jugar.
- Si el indicador luminoso del controlador sigue parpadearo, apaga el robot y el controlador y vuelve a encenderlos, y repite los pasos anteriores para conectarlos de nuevo.
- En el modo "AUTO", la cabeza y los brazos del robot se mueven automáticamente, pero todavía pueden controlarse de forma manual.
- En el modo "MANUAL", el movimiento de la cabeza y los brazos del robot solo pueden controlarse manualmente.



5.2 DETECCIÓN DE ORIENTACIÓN

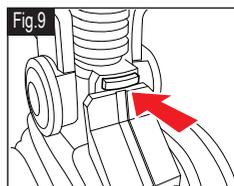
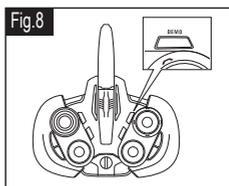
- El robot generará sonidos de advertencia y detendrá todos los movimientos en curso si no está colocado verticalmente o si se cae.
- Coloca el robot en posición vertical para desactivar el sonido de advertencia.

5.3 SENSOR DE SONIDO

- Cuando el robot esté en espera, responderá a órdenes sonoras. Si das palmadas o haces ruidos, el robot girará la cabeza en la dirección de la que procede el sonido. (Fig. 7)

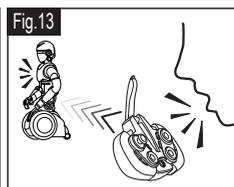
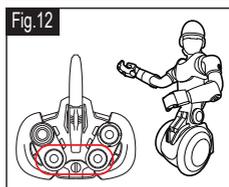
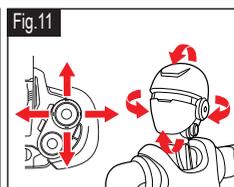
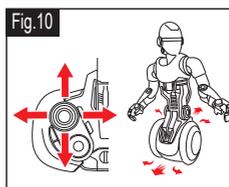
5.4 DEMOSTRACIÓN

- Pulsa el botón "DEMO" en el controlador o en el robot para que realice un baile de demostración. (Fig. 8 y 9)
- El robot tiene 5 bailes de demostración. Pulsa el botón de 1 a 5 veces para seleccionar un baile.
- Durante el baile, pulsa una vez el botón "DEMO" para que pare.



5.5 CONTROL DIRECTO

- Usa el controlador para controlar los movimientos del robot.
- Movimiento de dirección del robot: joystick (Fig.10)
- Cabeza arriba/abajo y giro de la cabeza a la izquierda/derecha: panel de dirección 1 (Fig.11)
- Movimiento del hombro y el codo izquierdo del robot: panel de dirección 2 (Fig.12)
- Movimiento del hombro y el codo derecho del robot: panel de dirección 3 (Fig.12)



5.6 TRANSMISIÓN EN DIRECTO

- Saca el micrófono, selecciona un efecto de voz girando el mando de cambio de voz "VOICE CHANGE" (V1-V5)
- Mantén pulsado el botón "TALK" hasta que el controlador emita un pitido.
- Mira hacia el micrófono para hablar y los mensajes se transmitirán a través del altavoz del robot con el efecto de cambio de voz.
- Suelta el botón "TALK" y el controlador emitirá dos pitidos.
- Pulsa el botón "REPEAT" una vez para reproducir el mensaje una vez.
- Pulsa el botón "REPEAT" dos veces para reproducir el mensaje en bucle. Pulsa de nuevo el botón para pararlo.

Nota: el mensaje grabado se sustituirá si se introduce un nuevo mensaje.

5.7 FUNCIÓN ESPÍA

- Para escuchar el sondo captado por el robot, pulsa una vez el botón "MONITOR" en el controlador.(Fig.14)
- Durante la escucha, el indicador luminoso en el controlador parpadeará lentamente.
- Pulsa de nuevo el botón de monitorización para cancelar la vigilancia.

5.8 FUNCIÓN DE SEGUIMIENTO DE CÓDIGO

- El robot puede memorizar 3 grupos de movimientos de los brazos y la cabeza, cada uno de los cuales incluye hasta 30 pasos.
- Selecciona una de las memorias (A/B/C) deslizando el selector "MEMORY", pulsa el botón "TRACKING" hasta que suenen tres pitidos para iniciar la grabación de los pasos. (Fig. 15)
- Utiliza los paneles de dirección para controlar la cabeza, los hombros o los codos en la postura que desees.
- Pulsa el botón "EXECUTE" para confirmar el paso introducido. (Fig. 16)
- Repite los puntos anteriores para introducir el paso siguiente.
- Después de introducir el último paso, pulsa otra vez el botón "TRACKING" para guardar los pasos introducidos.
- Pulsa el botón "EXECUTE" para reproducir los pasos memorizados. Puedes usar el joystick para controlar los movimientos de las ruedas.
- Durante la reproducción, puedes transmitir un mensaje usando la función de TRANSMISIÓN EN DIRECTO o captar los movimientos del robot con la función ESPÍA.

Nota: los pasos grabados se sustituirán si se introducen pasos nuevos.

5.9 AHORRO DE ENERGÍA

- Si el robot está en espera y no recibe ninguna entrada, parará todos los movimientos y pasará al modo de REPOSO al cabo de 3 minutos y 10 minutos respectivamente.
- Para despertar al robot del modo de REPOSO, pon en la posición "OFF" el interruptor de encendido del robot y del controlador y vuelve a encenderlos.

5.10 SOLUCIÓN DE PROBLEMAS

- El robot no está conectado al controlador: apaga el robot y el controlador y vuelve a encenderlos.
- El robot emite un sonido de advertencia: coloca el robot en posición vertical. Si la advertencia permanece, pon el interruptor en la posición de apagado y vuelve a encenderlo después.
- El robot no responde: apaga el robot y el controlador y vuelve a encenderlos.

