

1. Contenuto della confezione

- Robot x 1
- Controller x 1
- Manuale di istruzioni x 1

2. Installazione delle batterie

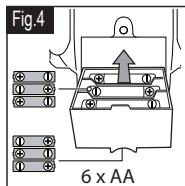
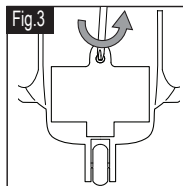
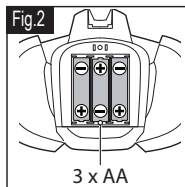
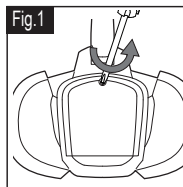
Verificare che l'interruttore sia posizionato su "OFF".

Controller

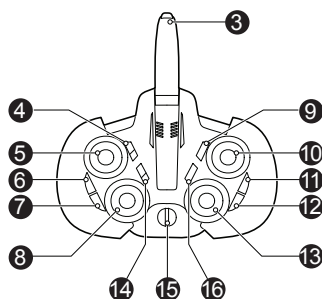
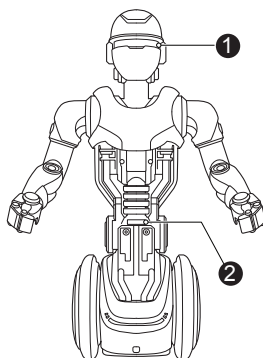
- Apri il vano batterie: svita la vite ruotandola in senso antiorario con un cacciavite a croce. (Fig.1)
- Inserisci 3 batterie AA rispettando la corretta polarità. (Fig.2)
- Chiudi il vano batterie: avvita la vite ruotandola in senso orario con un cacciavite a croce.

Robot

- Apri il vano batterie: svita la vite ruotandola in senso antiorario con un cacciavite a croce. (Fig.3)
- Inserisci 3 batterie AA rispettando la corretta polarità. (Fig.4)
- Chiudi il vano batterie: avvita la vite ruotandola in senso orario con un cacciavite a croce.



3. Identificazione delle parti



1. Occhi LED (robot)
2. Pulsante Demo (robot)
3. Microfono
4. Interruttore di accensione / Modalità automatica / Modalità manuale
5. Leva di controllo della direzione delle ruote
6. Monitoraggio (pre-programmazione)
7. Esegui (accedi/riproduci)
8. Leva di controllo della spalla e del gomito sinistro

9. Pulsante Demo
10. Leva di controllo della direzione della testa
11. Pulsante PTT (per la trasmissione in tempo reale)
12. Pulsante Ripeti (per la trasmissione in tempo reale)
13. Leva di controllo della spalla e del gomito destro
14. Selettore dello slot di salvataggio (per la funzione di monitoraggio)
15. Selettore dell'effetto vocale
16. Interruttore della modalità di monitoraggio

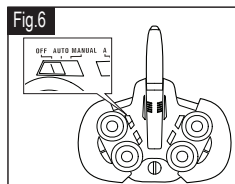
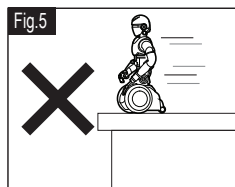
4. CARATTERISTICHE GENERALI

- Azioni dinamiche: testa, spalle e gomiti motorizzati
- Controllo multidirezionale: ruote motorizzate
- Balla: esegue 5 tipi di ballo
- Funzione Spia: ascolta i suoni intorno al robot attraverso l'altoparlante del controller
- Trasmissione in tempo reale: parla al controller e trasmetti attraverso il robot
- Effetti vocali: trasmetti la tua voce con 5 diversi effetti vocali
- Memorizzazione dei movimenti: memorizza e riproduce 3 sequenze di movimenti personalizzati

5. COME GIOCARE

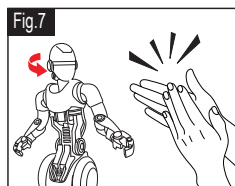
5.1 AVVIO DEL GIOCO

- Per evitare danni causati da cadute, non giocare con il robot su tavoli o superfici elevate (Fig.5).
- Usa il robot solo su superfici piane e lisce o su moquette a pelo corto, perché superfici irregolari o moquette a pelo lungo possono limitarne il funzionamento.
- Assicurati che il robot sia in posizione verticale, e porta l'interruttore del robot in posizione ON.
- Porta l'interruttore del controller in posizione AUTO o MANUAL (Fig.6).
- Se la spia sul controller rimane accesa, il robot e il controller sono collegati correttamente, e puoi iniziare a giocare.
- Se la spia sul controller continua a lampeggiare, spegni e riaccendi il robot e il controller e ripeti i passaggi precedenti per collegarli nuovamente.
- In modalità AUTO, la testa e le braccia del robot si muoveranno automaticamente, ma puoi comunque controllarle manualmente.
- In modalità MANUAL, la testa e le braccia del robot possono essere controllate solo manualmente.



5.2 ALLARME ORIENTAMENTO

- Il robot emetterà un segnale di allarme e si arresterà se non è posizionato verticalmente o se è caduto.
- Porta il robot in posizione verticale per disattivare l'allarme.

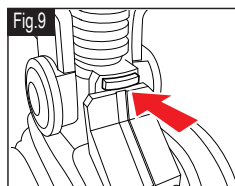
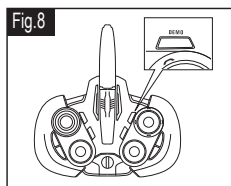


5.3 SENSORE ACUSTICO

- Quando il robot è in standby risponderà ai rumori e ai comandi acustici, e girerà la testa in direzione del suono (Fig.7).

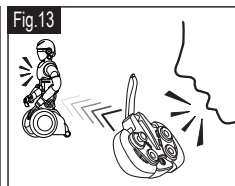
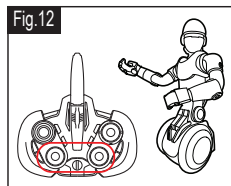
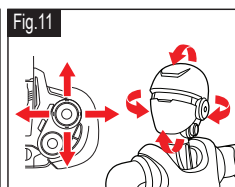
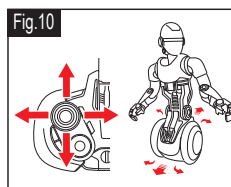
5.4 DEMO

- Premi il pulsante DEMO sul controller o sul robot per farlo ballare (Fig.8 e 9).
- Il robot può eseguire 5 tipi di ballo; premi il pulsante fino a 5 volte per selezionarne uno.
- Per interrompere il ballo, premi una volta il pulsante Demo.



5.5 CONTROLLO DELLA DIREZIONE

- Usa il controller per controllare i movimenti del robot.
- Usa la leva illustrata in Fig. 10 per controllare lo spostamento del robot.
- Usa la leva illustrata in Fig. 11 per controllare il movimento della testa del robot.
- Usa la leva illustrata in Fig. 12 per controllare il movimento della spalla e del gomito sinistro del robot.
- Usa la leva illustrata in Fig. 12 per controllare il movimento della spalla e del gomito destro del robot.



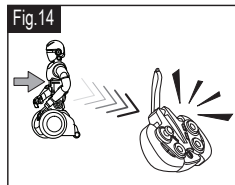
5.6 TRASMISSIONE IN TEMPO REALE

- Alza il microfono e seleziona un effetto vocale con la manopola degli EFFETTI VOCALI (V1-V5).
- Tieni premuto il pulsante PTT finché il controller non emette un segnale acustico.
- Parla verso il microfono: il messaggio verrà trasmesso dall'altoparlante del robot con l'effetto vocale selezionato.
- Rilascia il pulsante PTT finché il controller non emette due segnali acustici.
- Premi una volta il pulsante RIPETI per riprodurre il messaggio una volta.
- Premi due volte il pulsante RIPETI per riprodurre il messaggio in continuazione. Premi nuovamente il pulsante per arrestare la riproduzione.

Nota: il messaggio registrato verrà eliminato se registri un nuovo messaggio.

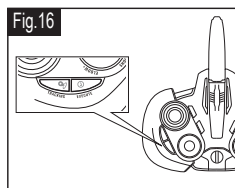
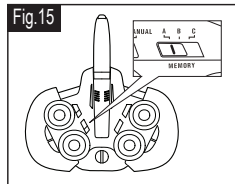
5.7 FUNZIONE SPIA

- Per ascoltare i suoni rilevati dal robot, premi una volta il pulsante SPIA sul controller.(Fig.14)
- Durante l'ascolto, la spia sul controller lampeggerà lentamente.
- Premi nuovamente il pulsante SPIA per disattivare la funzione Spia.



5.8 MEMORIZZAZIONE DEI MOVIMENTI

- Il robot può memorizzare 3 sequenze di movimenti di testa e braccia; ogni sequenza può essere composta da un massimo di 30 movimenti.
 - Seleziona una delle posizioni in memoria (A/B/C) con il selettore della posizione in MEMORIA e premi il pulsante MEMORIZZA finché il controller non emette tre segnali acustici (Fig.15).
 - Usa le leve di direzione per controllare i movimenti della testa, delle spalle e dei gomiti.
 - Premi il pulsante ESEGUI per confermare il movimento (Fig.16).
 - Ripeti i passaggi precedenti per il movimento successivo.
 - Dopo l'ultimo movimento, premi nuovamente il pulsante MEMORIZZA per memorizzare la sequenza.
 - Premi il pulsante ESEGUI per riprodurre i movimenti memorizzati. Usa la leva direzionale per controllare il movimento delle ruote.
 - Durante la riproduzione, puoi trasmettere un messaggio usando la funzione TRASMISSIONE IN TEMPO REALE o puoi ascoltare i suoni intorno al robot con la funzione SPIA.
- Nota: i movimenti memorizzati verranno eliminati se memorizzi una nuova sequenza.



5.9 RISPARMIO ENERGETICO

- Dopo 3 minuti di inattività, il robot si arresterà; dopo 10 minuti di inattività, entrerà in STANDBY.
- Per riattivare il robot, porta l'interruttore del robot e del controller in posizione OFF, quindi riaccendili.

5.10 RISOLUZIONE DEI PROBLEMI

- Il robot non è collegato al controller: spegni e riaccendi sia il robot che il controller.
- Il robot emette un suono di allarme continuo: porta il robot in posizione verticale. Se l'allarme continua, spegnilo e riaccendilo.
- Il robot non risponde ai comandi: spegni e riaccendi sia il robot che il controller.