

1. Inhoud van de verpakking

- Robot x 1
- Controller x 1
- Handleiding x 1

2. De batterijen installeren

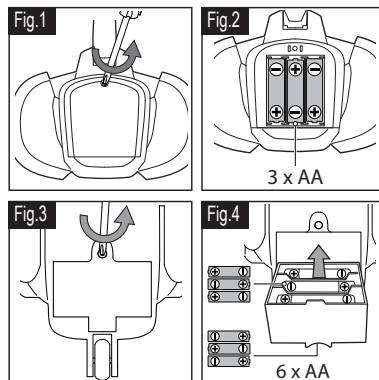
Zorg dat de aan/uit-schakelaar op "OFF" (UIT) staat.

Controller

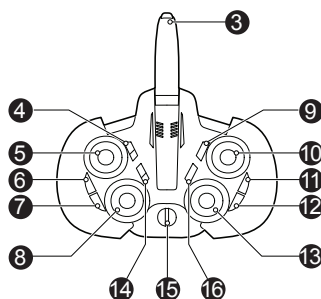
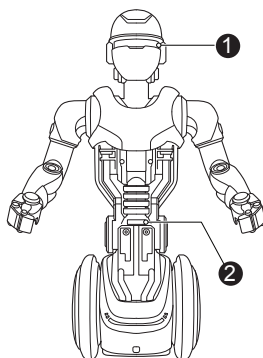
- Open het batterijvak, maak de schroef los door hem linksom te draaien met een Philips-schroevendraaier. (Fig.1)
- Plaats 3 AA-batterijen in het batterijvak met de juiste polariteit. (Fig.2)
- Sluit het batterijvak: span de schroef aan door hem rechtsom te draaien met een Philips-schroevendraaier.

Robot

- Open het batterijvak, maak de schroef los door hem linksom te draaien met een Philips-schroevendraaier. (Fig.3)
- Plaats 6 AA-batterijen in het batterijvak met de juiste polariteit. (Fig.4)
- Sluit het batterijvak: span de schroef aan door hem rechtsom te draaien met een Philips-schroevendraaier.



3. Beschrijving apparaat



1. Led-ogen (robot)
2. Demonstratieknop (robot)
3. Microfoon
4. Aan-/uit-schakelaar / automatische modus / handmatige modus
5. Wielrichting bedieningshendel
6. Volgen (pre-programmering)
7. Uitvoeren (invoer/playback)
8. Linker schouder + elleboog bedieningspad

9. Demonstratieknop
10. Hoofdrichting bedieningspad
11. Drukken om te praten-knop (voor live-uitzending)
12. Herhalen knop (voor live-uitzending)
13. Rechter schouder + elleboog bedieningspad
14. Geheugensleuf keuze (voor volgen-functie)
15. Keuzeknop voor het vervormen van de stem
16. Bewaking aan-/uit-knop

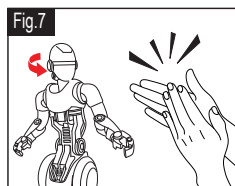
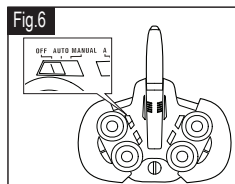
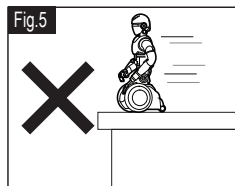
4. Algemene functies

- Levensachte bewegingen – gemotoriseerde hoofd, schouders en ellebogen
- Bediening in alle richtingen – gemotoriseerde wielen
- Dansen – Voert 5 demodansen uit
- Spionfunctie – Luister naar de omgevingsgeluiden van de robot via de luidspreker van de controller
- Live uitzending – Spreek tegen de controller en zend uit via de robot
- Stemvervormer – Zend je stem uit in 5 reeds ingestelde stemvervormende effecten
- Codetracering – Registreert en speelt de ingevoerde bewegingen in 3 geheugensets af

5. Begin met spelen

5.1 SPELEN

- Om schade door vallen te vermijden, speel niet met de robot op een tafel of een verhoogd oppervlak. (Afb.1)
- Het wordt aanbevolen om met de robot op een vlakke en gladde ondergrond of een laagpolig tapijt te spelen. Een ruwe ondergrond of een hoogpolig tapijt kan tot lagere prestaties van de robot leiden.
- Zorg dat de robot in een verticale positie staat en schuif de aan/uit-schakelaar naar de stand ON (aan).
- Schuif de aan/uit-schakelaar van de controller naar de stand AUTO of MANUAL (handmatige) modus. (Fig.6)
- Als het controlelampje op de controller niet langer knippert, zijn de robot en de controller met elkaar verbonden en kan je spelen.
- Als het controlelampje op de controller blijft knipperen, schakel de robot en de controller uit en opnieuw in en herhaal bovenstaande stappen om de verbinding te maken.
- In de AUTO modus – het hoofd en de benen van de robot bewegen automatisch, maar ze kunnen nog steeds handmatig worden bediend.
- In de MANUAL modus – de bewegingen van het hoofd en de armen van de robot kunnen alleen handmatig worden uitgevoerd.



5.2 ORIËNTATIE-DETECTIE

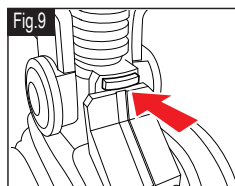
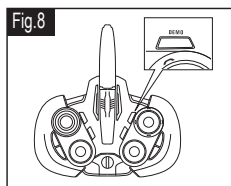
- De robot maakt waarschuwingssignalen en stopt alle bewegingen als hij niet verticaal is geplaatst of omver valt.
- Plaats de robot rechtop om de waarschuwingssignalen te stoppen.

5.3 GELUIDSSENSOR

- Als de robot stilstaat, reageert hij op geluiden, geklap. Maak lawaai en de robot draait zijn hoofd in de richting van het geluid. (Fig.7)

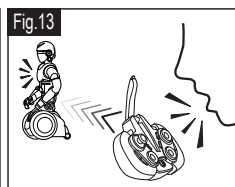
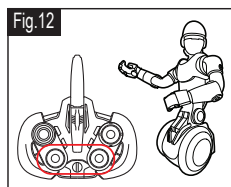
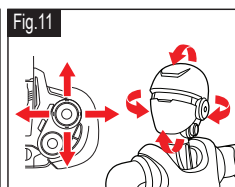
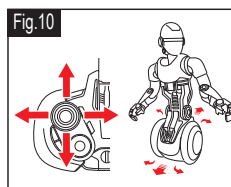
5.4 DEMO

- Druk op de DEMO knop op de controller of de robot om de robot een demodans te laten uitvoeren. (Fig.8 en 9)
- De robot bevat 5 demodansen. Druk 1 tot 5 keer op de knop om de gewenste dans te kiezen.
- Druk tijdens de dans eenmaal op de demoknop om te stoppen.



5.5 DIRECTE BESTURING

- Gebruik de controller om de robot te laten bewegen
- Gerichte bewegingen - Joystick (Fig.10)
- Hoofd omhoog/omlaag & Hoofd naar links/rechts draaien - Richtingspad 1 (Fig.11)
- Linker schouder en elleboog bewegen - Richtingspad 2 (Fig.12)
- Rechter schouder en elleboog bewegen - Richtingspad 3 (Fig.12)



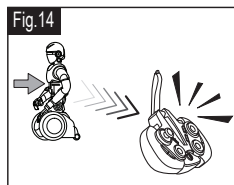
5.6 LIVE UITZENDING

- Breng de microfoon omhoog, selecteer een stemeffect door aan de STEMVERVORMER knop (V1-V5) te draaien. (Fig.13)
- Druk en houd de TALK knop ingedrukt totdat de controller een "PIEP" geluid maakt.
- Spreek in de richting van de microfoon en de berichten worden via de luidspreker op de robot met een stemvervormend effect uitgezonden.
- Laat de TALK knop los en de controller maakt een "PIEP-PIEP" geluid.
- Druk eenmaal op de REPEAT knop om het bericht eenmaal af te spelen
- Druk tweemaal op de REPEAT knop om het bericht continu te herhalen. Druk opnieuw op de knop om te stoppen.

Opmerkingen: Het opgenomen bericht wordt gewist als er een nieuw bericht wordt ingevoerd.

5.7 SPIONFUNCTIE

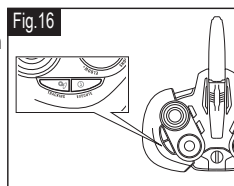
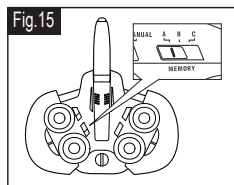
- Om te luisteren naar het geluid dat door de robot wordt opgevangen, druk eenmaal op de MONITOR knop van de controller. (Fig.14)
- Het controlelampje op de controller knippert langzaam tijdens het spioneren.
- Druk opnieuw op de MONITOR knop om het spioneren te stoppen.



5.8 CODETRACERINGSFUNCTIE

- De robot kan 3 sets van arm- en hoofdbewegingen opslaan. Elke set kan uit 30 stappen bestaan.
- Selecteer een van de geheugens (A/B/C) door de MEMORY schakelaar te schuiven. Druk op de TRACKING knop totdat je een "Piep-piep-piep" geluid hoort om de stappen op te slaan. (Fig.15)
- Use the directional pads to control the head, shoulder or elbow to the posture you want.
- Gebruik de richtingspads om het hoofd, de schouder of elleboog naar de gewenste houding te brengen.
- Druk op de EXECUTE knop om de ingevoerde stap te bevestigen. (Fig.16)
- Herhaal bovenstaande stappen om de volgende stap van de set op te slaan.
- Na het invoeren van de laatste stap, druk opnieuw op de TRACKING knop om de ingevoerde stappen op te slaan.
- Druk op de EXECUTE knop om de opgeslagen stappen af te spelen. Je kan de joystick gebruiken om de wielen te bewegen
- Je kan tijdens het afspelen een bericht uitzenden met behulp van de LIVE UITZENDING functie of geluiden via de robot afluisteren met behulp van de SPION functie.

Opmerkingen: De opgeslagen stappen worden gewist als er nieuwe stappen worden ingevoerd.



5.9 ENERGIEBESPARING

- Als de Robot gedurende enige tijd geen opdrachten ontvangt, worden alle bewegingen na 3 minuten gestopt en opent hij vervolgens na 10 minuten de SLAAP modus.
- Om de Robot uit de SLAAP modus te halen, schuif de aan/uit-schakelaar van zowel de Robot als de controller eerst naar OFF (uit) en opnieuw naar ON (aan).

5.10 PROBLEEMOPLOSSING

- De robot is niet met de controller verbonden – Schakel zowel de robot als de controller uit en vervolgens opnieuw in.
- De robot maakt continu waarschuwingsgeluiden – Plaats de robot rechtop. Als de robot nog steeds lawaai maakt, schakel de robot uit en vervolgens opnieuw in.
- De robot reageert niet – Schakel zowel de robot als de controller uit en vervolgens opnieuw in.