

ROBOSAPIEN X / Blue – instrukcja obsługi

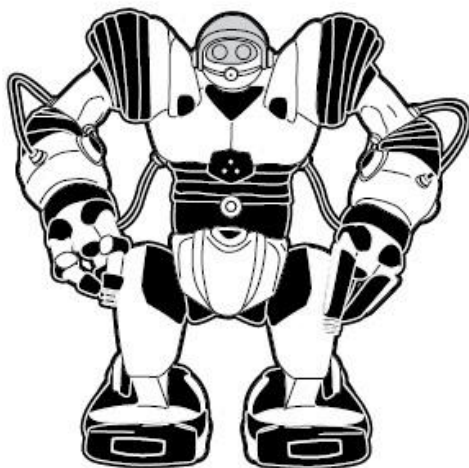
Wstęp. Gratulujemy wspaniałego wyboru zakupu robota Robosapien X™, czyli niesamowite połączenie technologii i osobowości. Robot posiada szeroki wachlarz dynamicznych ruchów, interaktywnych czujników i niesamowitych osobowości, a wszystko to sprawia, że Robosapien to więcej niż zwykły mechaniczny przyjaciel; to wielofunkcyjny, myślący i czujący robot o niezwyklej aparycji!

Zabawa i odkrywanie możliwości robota Robosapien X™ sprawia wiele przyjemności i może zająć wiele godzin, gdyż wyposażony on został w szeroki wachlarz funkcji i programów, które pozwalają na kształtowanie zachowań robota Robosapien X™ według własnego uznania!

Zanim rozpoczniesz zabawę, przeczytaj uważnie całą poniższą instrukcję, tak, aby w pełni zrozumieć zasadę działania swojego nowego przyjaciela robota i by w pełni cieszyć się wszystkimi jego funkcjami i programami.

W zestawie znajdują się:

1. Robot Robosapien X™: 1 szt.
2. Pilot na podczerwień: 1 szt.
3. Klucz na podczerwień
4. Akcesorium do podnoszenia: 1 szt.



Robot Robosapien X™:



Pilot na podczerwień



Klucz IR



Akcesorium do podnoszenia

1. Informacje o niezbędnych bateriach:

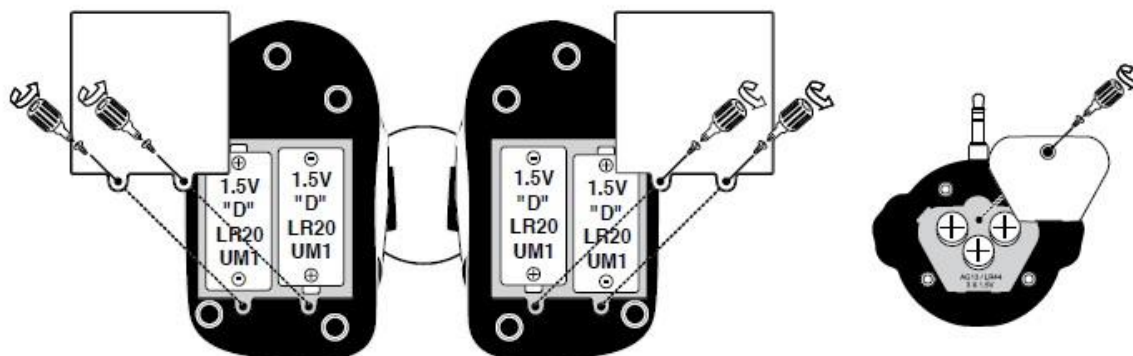
Twój Robot jest zasilany za pomocą baterii alkalicznych "D" – łącznie 4 sztuki. (Po 2 sztuki należy włożyć w każdą stopę robota – baterie nie są częścią zestawu i muszą zostać zakupione oddzielnie).

Twój pilot zdalnego sterowania jest zasilany przez 3 baterie "AAA" (baterie nie są częścią zestawu i muszą zostać zakupione oddzielnie).

Twój klucz na podczerwień zasilany jest przez 3 baterie "LR44" (znajdują się w zestawie).

2. Właściwe podłączenie baterii:

- Upewnij się, że przycisk zasilania znajdujący się na robocie jest ustawiony w pozycji Wyłączony „OFF” (OUT), zanim rozpoczniesz instalację (lub wymianę) niezbędnych do prawidłowego działania baterii
- Zdejmij płytkę ochronną komory na baterię za pomocą śrubokręta Phillips / krzyżkowego – dokładnie tak, jak pokazano na rysunku poniżej (śrubokręt nie znajduje się w zestawie)
- Zainstaluj zalecane baterie, dokładnie tak, jak pokazano na rysunku poniżej, upewniając się, że polaryzacja baterii jest prawidłowa (baterie nie są częścią zestawu i muszą zostać zakupione oddzielnie).
- Załóż osłonę komory na baterie na swoje miejsce i ostrożnie dokręć wszystkie śruby.

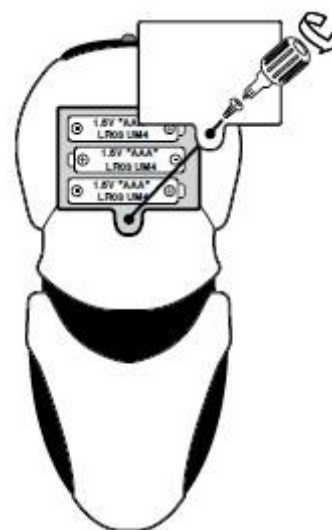


Widok stóp robota Robosapien X™ i sposób podłączenia baterii

Klucz na podczerwień

4. Ważne informacje dotyczące baterii

- Należy zawsze używać tylko i wyłącznie nowych baterii o wymaganym rozmiarze i zalecanego typu!
- Nie należy używać równocześnie (mieszać) starych i nowych baterii, różnych typów baterii, (standardowych (Cynkowo-węglowych), alkalicznych lub akumulatorów) lub akumulatorów, które mają różne pojemności!
- Wyjmij akumulatorki z robota, zanim rozpoczniesz proces ładowania ich.
- Podłączenie akumulatorów do odpowiedniej ładowarki może odbywać się tylko i wyłącznie pod nadzorem osoby dorosłej!
- Należy zawsze przestrzegać właściwej polaryzacji przy podłączaniu baterii ((+) i (-) na baterii podłączone do + i - w komorze na baterie)!
- Nie próbuj ładować baterii jednorazowych!
- Nie wrzucaj nowych ani zużytych baterii do ognia!
- Wymień wszystkie baterie tego samego typu / marki w tym samym czasie
- Zaciski przyłączeniowe nie mogą być zwarte!
- Usuń zużyte baterie z zabawki!
- Baterie powinny być wymieniane przez dorosłych
- Wyjmij baterie, jeśli zabawka nie będzie używana przez długi czas!



Widok dolnej części pilota IR

UWAGA!

Robot wyłączy się całkowicie, jeżeli poziom naładowania baterii będzie krytycznie niski. Należy wtedy natychmiast wymienić baterie. Niektóre rodzaje oświetlenia, lub światło dzienne może zakłócać działanie urządzeń na podczerwień!!

5. Wskaźnik stanu naładowania baterii

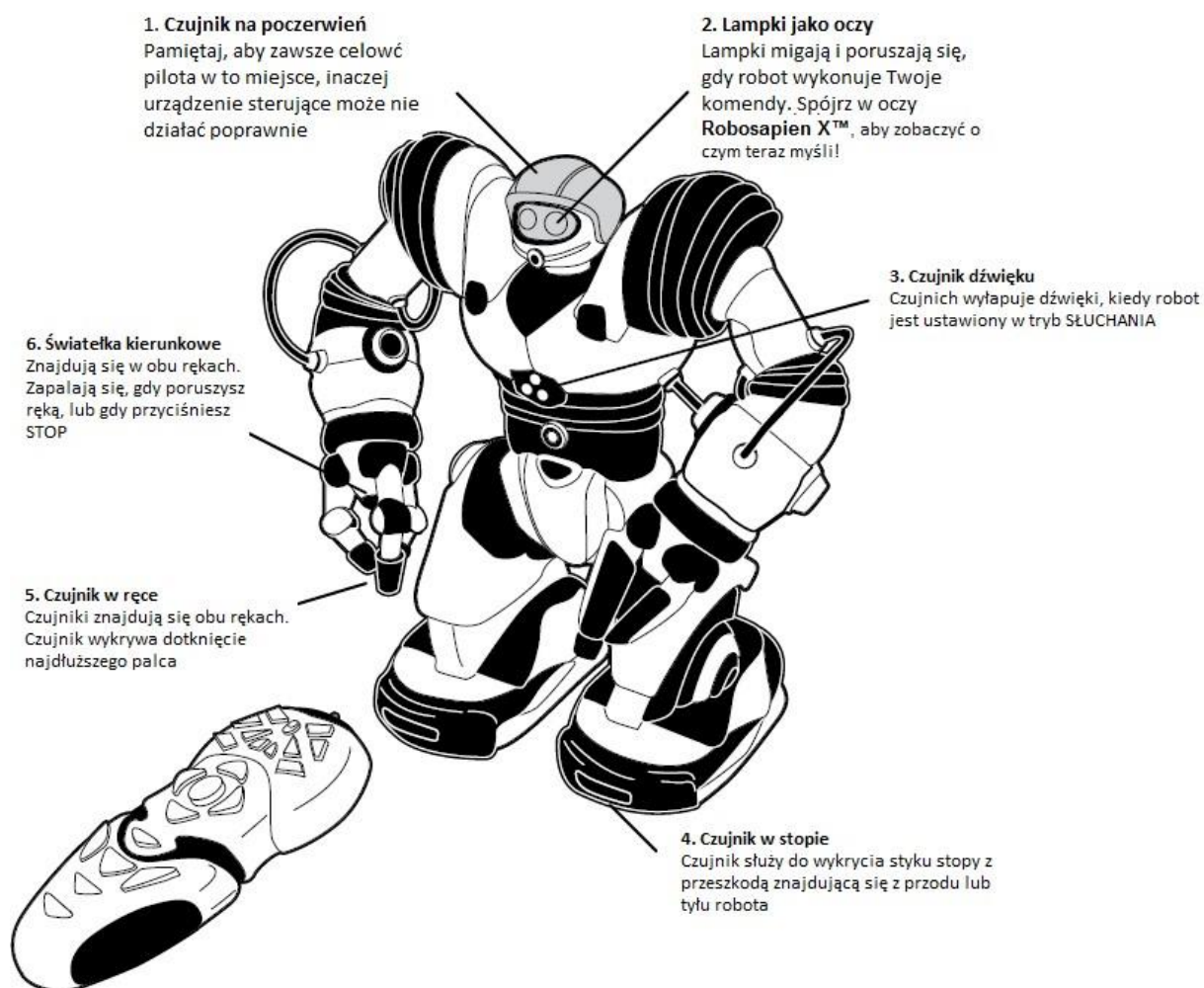
Gdy baterie zainstalowane w robocie Robosapien X™ są słabe, Twój Robosapien X™ zacznie chodzić i poruszać się bardzo powoli.

-, Kiedy to nastąpi, ustaw przełącznik na robocie w pozycję Wyłącz (OFF) i wymień wszystkie baterie znajdujące się w zabawce.

Kiedy baterie pilota zdalnego sterowania są słabe, wskaźnik znajdujący się na nim będzie świecić bardzo słabo.

-, Kiedy to nastąpi, należy wymienić wszystkie baterie znajdujące się w pilocie.

Spójrz



INFORMACJA: Zawsze celuj pilota w głowę robota Robosapien X™

6. Instrukcja klucza na podczerwień



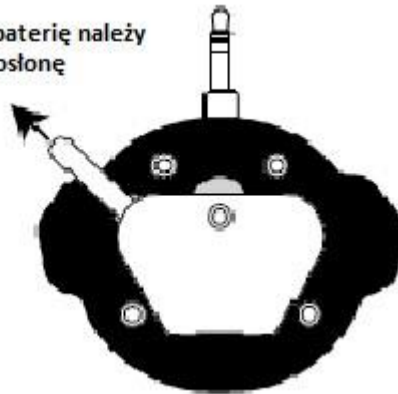
Klucz na podczerwień dostarczony wraz z robotem Robosapien X™ jest kompatybilny z urządzeniami działającymi na systemach iOS i Android. Aby rozpocząć pracę z kluczem, podłącz urządzenie (klucz) do gniazda słuchawkowego (3,5 mm) znajdującego się na Twoim urządzeniu mobilnym. Następnie należy pobrać darmową aplikację do urządzenia korzystając z poniższych wskazówek:

A. Dla systemu iOS - odwiedź Apple App Store na urządzeniu i wyszukaj aplikacji dla "WowWee Robo Remote" lub kliknąć na poniższy link: <https://itunes.apple.com/us/app/id618649939> . Kliknij, zainstaluj i uruchom aplikację

B. Dla systemu Android - Odwiedź sklep Google Play na urządzeniu i wyszukaj aplikacji "WowWee Robo Remote". Kliknij na przycisku zainstaluj aplikację i następnie ją uruchom.

Instrukcje dotyczące sterownia robotem Robosapien X™ za pomocą urządzenia mobilnego są zawarte w poradniku każdej z wymienionych powyżej aplikacji.

Aby wymienić baterię należy najpierw zdjąć osłonę



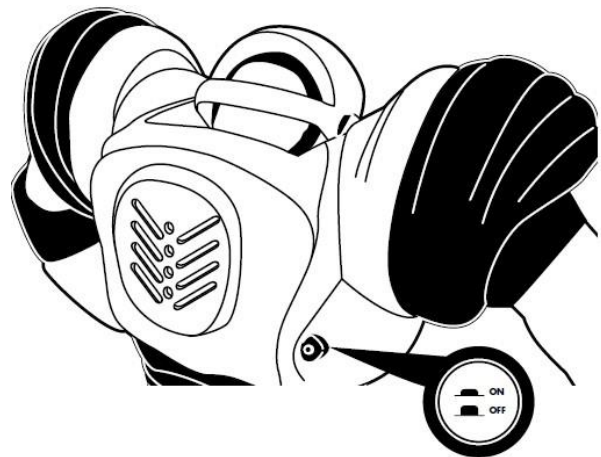
7. Sterowanie robotem Robosapien X™

Robot Robosapien X™ posiada 67 łatwych do opanowania funkcji wyzwalanych za pomocą komend.

Należą do nich:

Sterowanie kierunkiem poruszania, połączenie różnych akcji, reakcje na poszczególne zachowanie, tryb DEMO oraz akcje programowalne, które pozwalają na zaprojektowanie indywidualnych sekwencji ruchów, jakie wykona robot

Za pomocą dostarczonego w zestawie pilota, można godzinami odkrywać wiele nowych i ciekawych możliwości robota Robosapien X™



Gdzie znajduje się wyłącznik robota Robosapien X™?

- Wyłącznik główny znajduje się na plecach robota, dokładnie pod prawym barkiem (rysunek powyżej)
- Aby włączyć robota, należy przycisnąć przycisk jeden raz. Robot Robosapien X™ przebudzi się ziewając, następnie się przeciągnie i na końcu powie "Uhhuh". Teraz Robot Robosapien X™ jest gotowy do zabawy!

Jak uzyskać dostęp do poziomu komend na pilocie Robotu Robosapien X™?

- Dostęp można uzyskać naciskając przycisk SELECT (Wyboru). Przycisk SELECT (Wyboru) działa jak CAPS LOCK na klawiaturze komputerowej. Każdy przycisk kontrolera może wykonać przynajmniej trzy różne funkcje. Naciskając przycisk SELECT (Wyboru) jeden raz (na pilocie zapali się zielone światełko) aktywuje wszystkie zielone (GREEN) komendy na pilocie. Naciskając ten sam przycisk (SELECT) dwukrotnie (na pilocie zapali się pomarańczowe światełko) aktywuje wszystkie pomarańczowe (ORANGE) polecenia.

Do czego służą czerwone przyciski komendy na pilocie Robotu Robosapien X™?

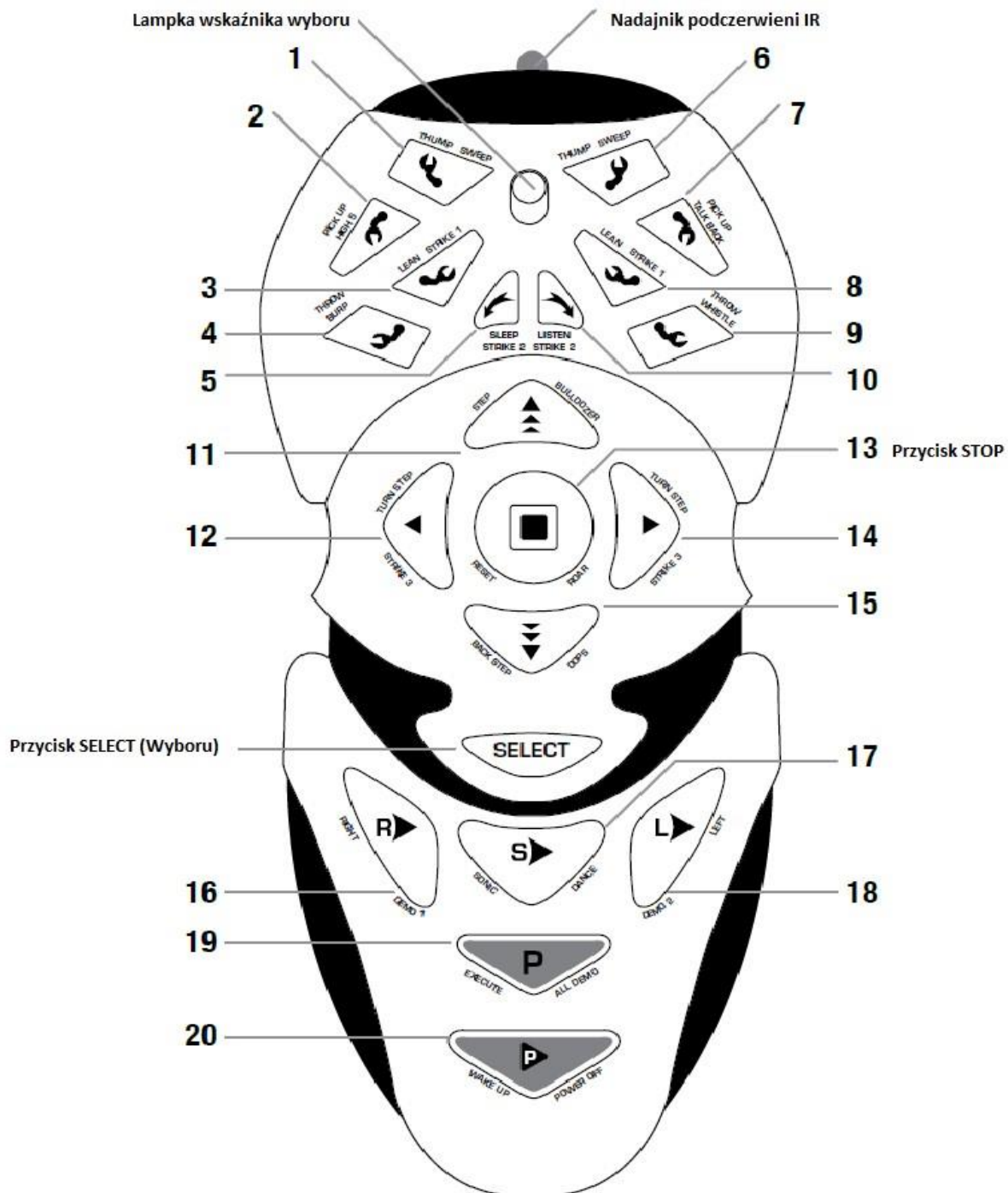
- Czerwone przyciski poleceń znajdujące się w górnej części kontrolera, służą do bezpośredniego sterowania ruchami robota Robosapien X™ 's (ruchy rąk i nóg). W celu uzyskania dalszych informacji, czytaj dalszą część instrukcji (strona 8).
- Czerwone przyciski poleceń znajdujące się w dolnej części kontrolera są używane do programowania własnych ustawień robota Robosapien X™ - szczegółowe informacje znajdują się w dalszej części niniejszej instrukcji (patrz strony 13 do 15).

Do czego służą zielone przyciski komendy na pilocie Robotu Robosapien X™?

- Zielone przyciski poleceń znajdujące się w górnej części kontrolera, służą do realizacji działań łączonych - kombinowanych (takich jak podnieś, rzuć itp.) . W celu uzyskania dalszych informacji, czytaj dalszą część instrukcji (strona 10).
- Zielone przyciski poleceń znajdujące się w dolnej części kontrolera są wykorzystane do wykonywania własnych zaprogramowanych sekwencji - szczegółowe informacje znajdują się w dalszej części niniejszej instrukcji (patrz strony 13 do 15).

Do czego służą pomarańczowe przyciski komendy na pilocie Robotu Robosapien X™?

- Pomarańczowe przyciski poleceń znajdujące się w górnej części kontrolera, dają dostęp do realizacji „Funkcji Postawy” (takich jak „Przybij piątkę” lub „Czknienie”) . W celu uzyskania dalszych informacji, czytaj dalszą część instrukcji (strona 11).
- Pomarańczowe przyciski poleceń znajdujące się w dolnej części kontrolera są wykorzystane do wykonywania trzech zaprogramowanych sekwencji demo - szczegółowe informacje znajdują się w dalszej części niniejszej instrukcji (patrz strona 12).

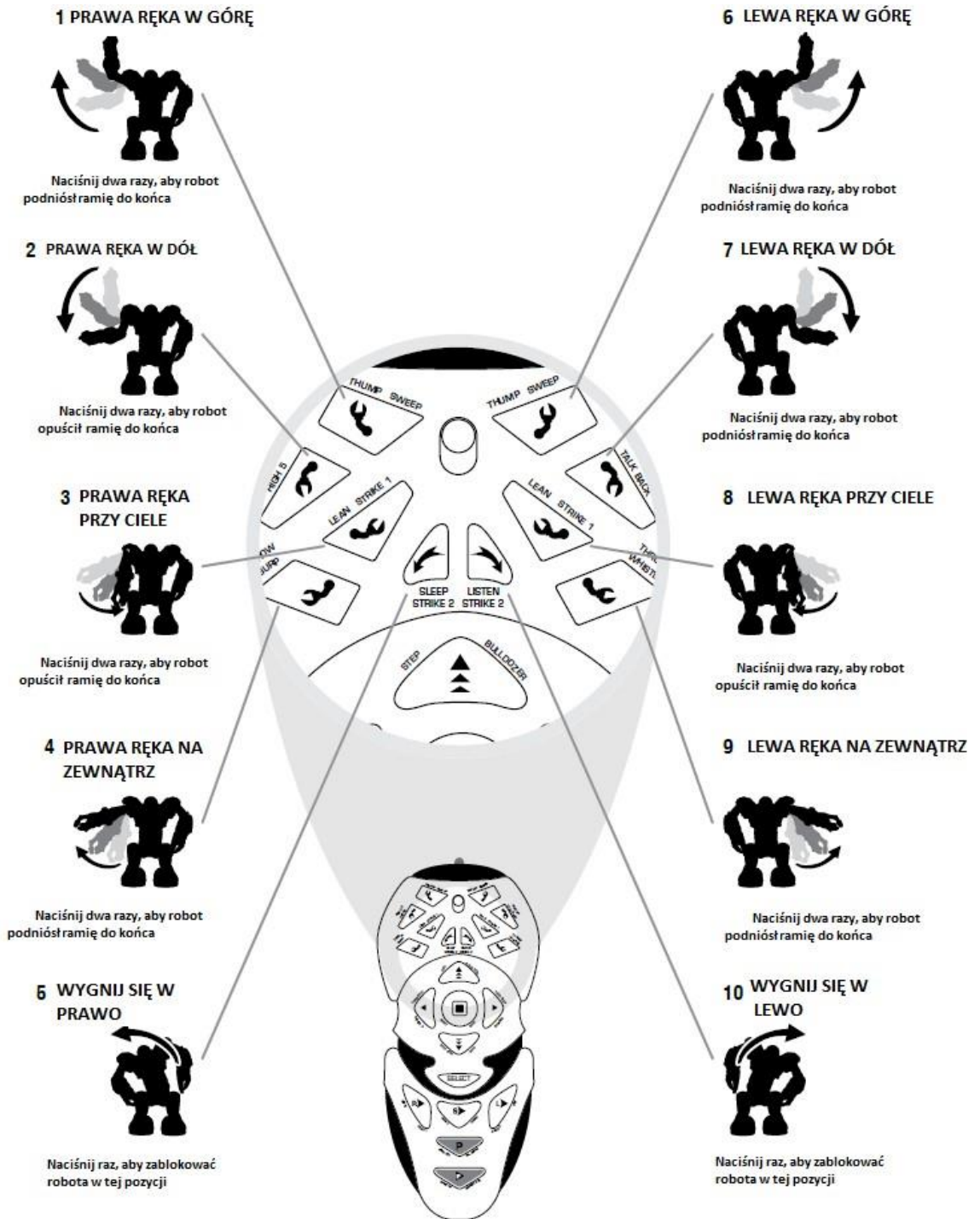


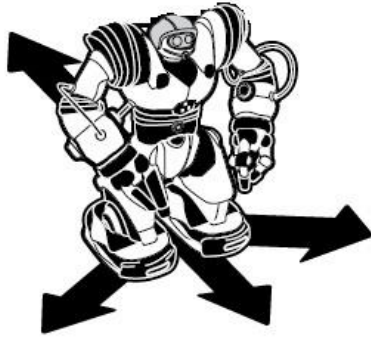
INFORMACJA: Prawa część pilota odpowiada za sterowanie prawą częścią robota Robosapien X™

Lewa część pilota odpowiada za sterowanie lewą częścią robota Robosapien X™

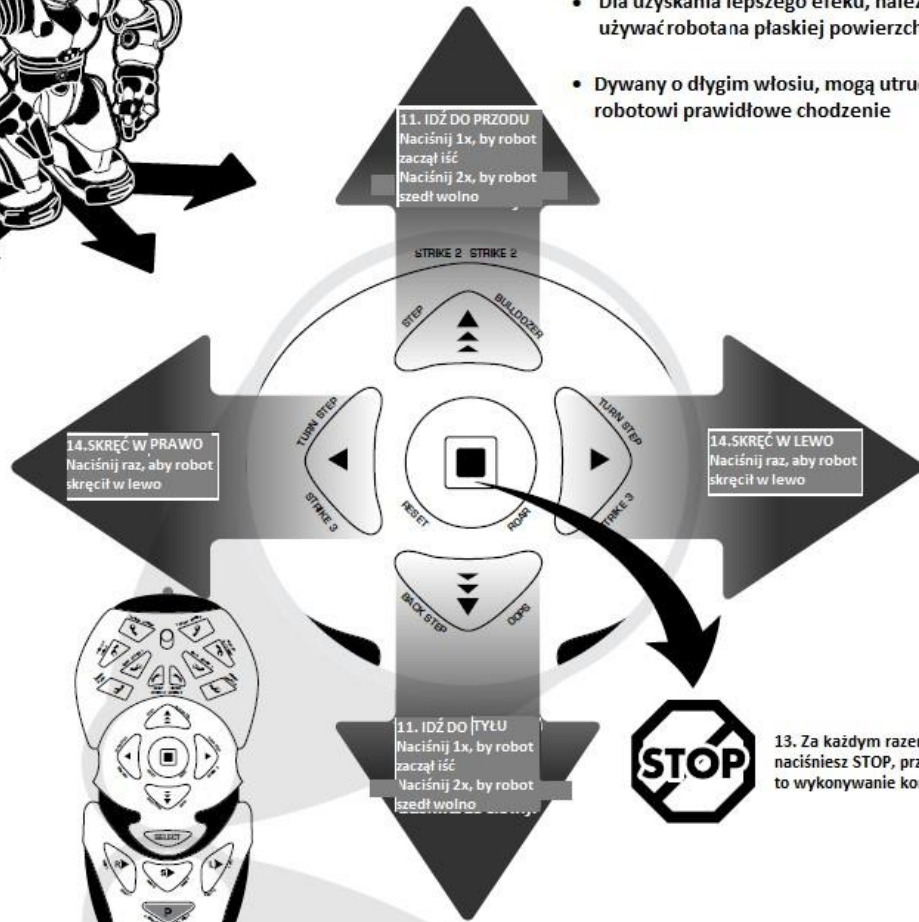
CZERWONE KOMENDY

Czerwone komendy na pilocie zdalnego sterowania odpowiadają za bezpośrednie sterowanie ruchami robota Robosapien X

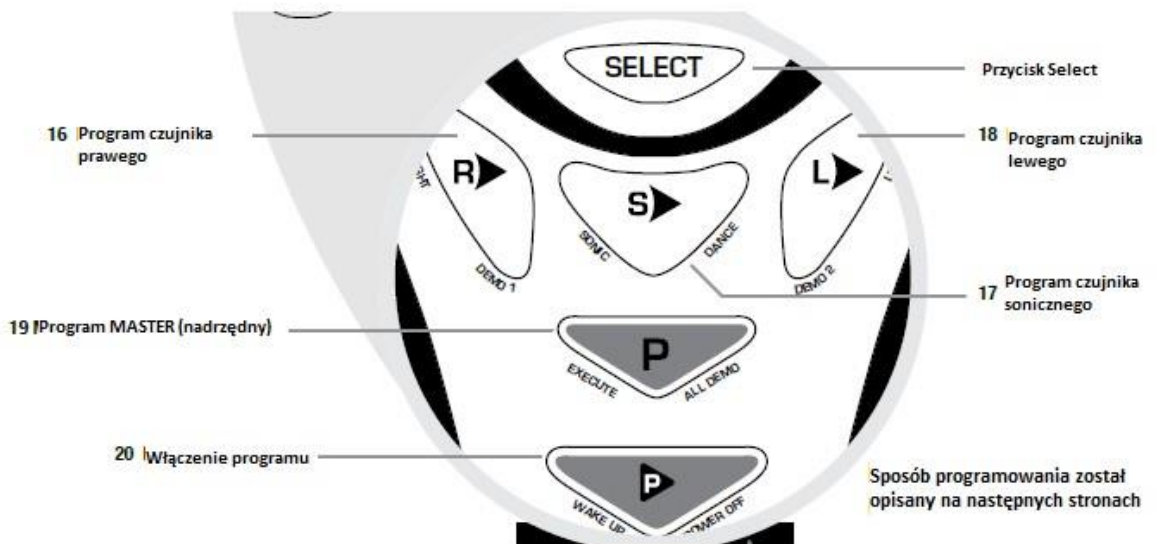


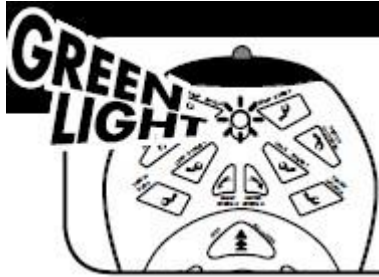


- Dla uzyskania lepszego efektu, należy używać robot na płaskiej powierzchni
- Dywany o długim włosiu, mogą utrudniać robotowi prawidłowe chodzenie



13. Za każdym razem gdy naciśniesz STOP, przerwie to wykonywanie komendy





ZIELONE KOMENDY

Zielone komendy na pilocie zdalnego służą do realizacji działań

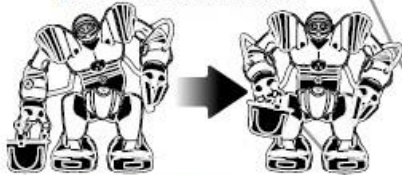
łączonych – kombinowanych

Aby mieć dostęp do zielonych komend, naciśnij przycisk SELECT jeden raz. Zielona dioda wskaźnika zapali się dla potwierdzenia wyboru

1. KCIUK U PRAWJ RĘKI

- Ręka robota Robosapien X™ unosi się i przyciska w dół

2. PODNIĘŚ PRAWĄ RĘKĄ



Umieść akcesorium do podnoszenia blisko nogi robora, a po wybraniu tej komendy, robot je podniesie

3. WYCHYL DO PRZODU

Robot wychyla się w daną stronę i otwiera ramiona

4. RZUĆ PRAWA REKA

Jeżeli robot trzyma w ręce rzecz, po wydaniu tej komendy, robot rzuci nią

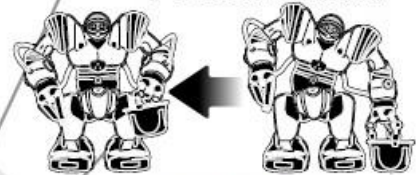
5. UŚPIENIE

Po wybraniu tej komendy, robot przechodzi w tryb uśpienia (wszystkie czujniki są wyłączone). Aby go obudzić trzeba wcisnąć STOP lub WAKE UP. Po około 2 h uśpienia robot wyłączy się całkowicie.

6. KCIUK U LEWEJ RĘKI

Ręka robota Robosapien X™ unosi się i przyciska w dół

7. PODNIĘŚ LEWĄ RĘKĄ



Umieść akcesorium do podnoszenia blisko nogi robora, a po wybraniu tej komendy, robot je podniesie

8. WYCHYL DO TYŁU

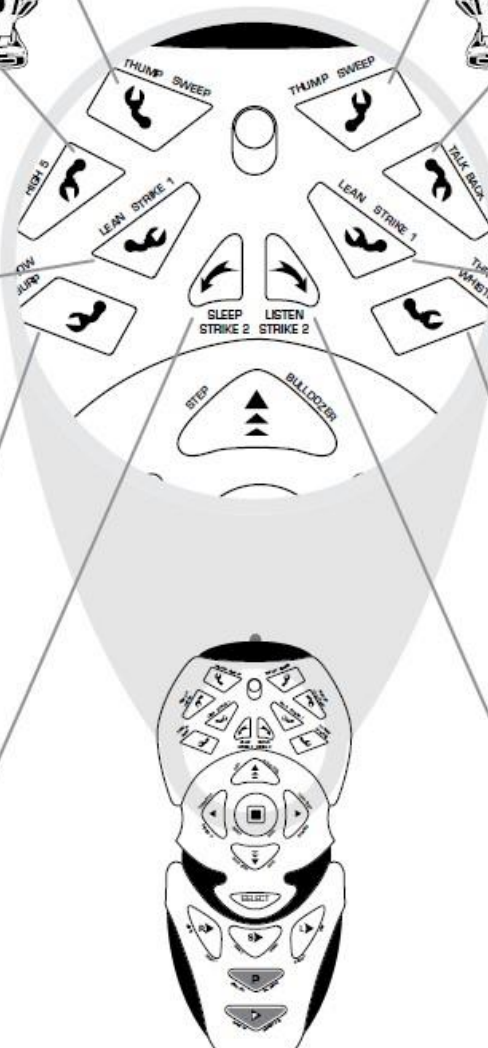
Robot wychyla się w daną stronę i otwiera ramiona

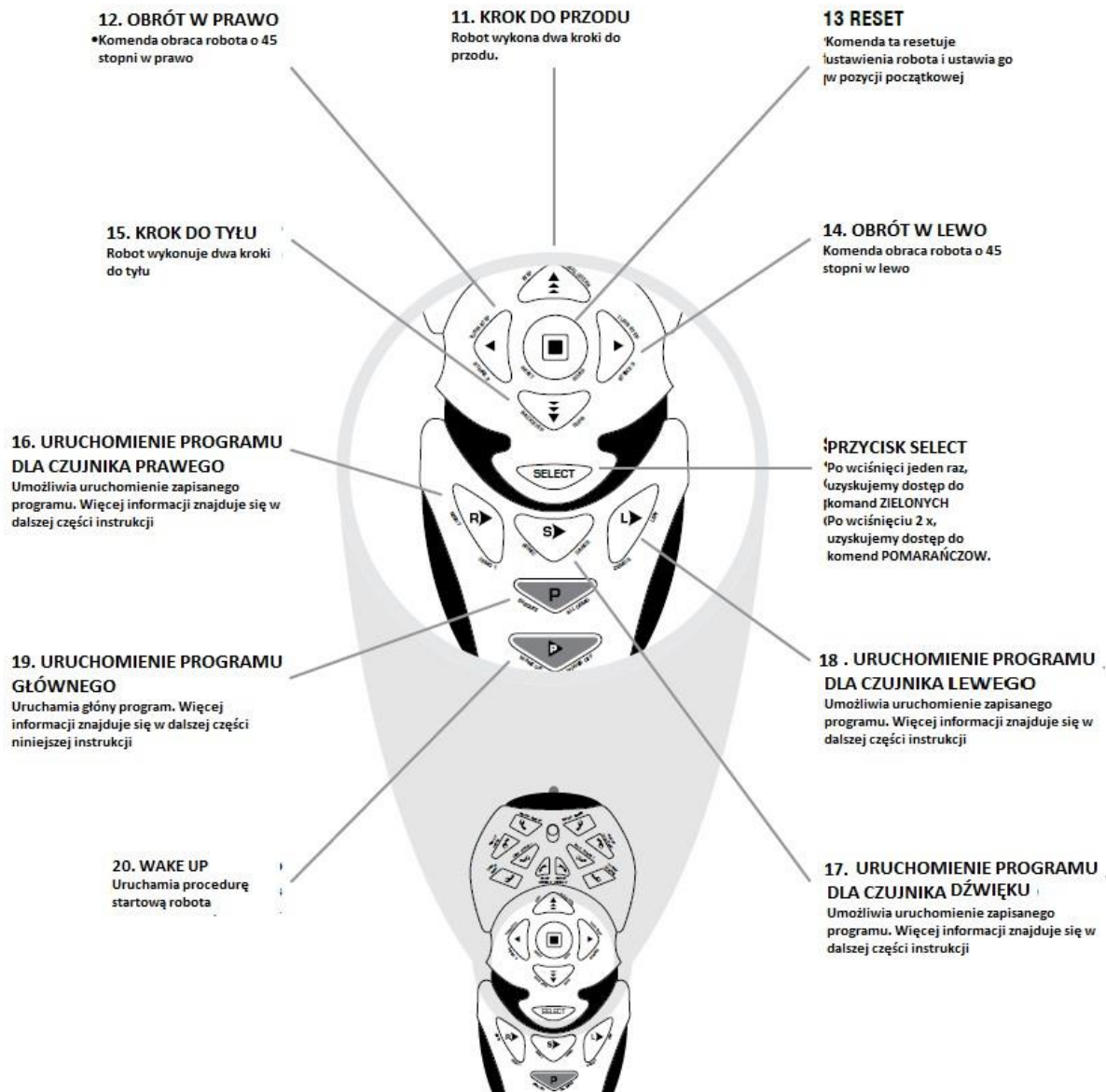
9. RZUĆ LEWA REKA

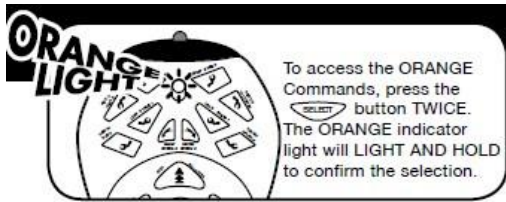
Jeżeli robot trzyma w ręce rzecz, po wydaniu tej komendy, robot rzuci nią

10. TRYB SŁUCHANIA

Robot odpowiada na dźwięki otoczenia lub na właściwy dotyk, uruchamiając odpowiedni program. Opis programowania znajduje się w dalszej części instrukcji



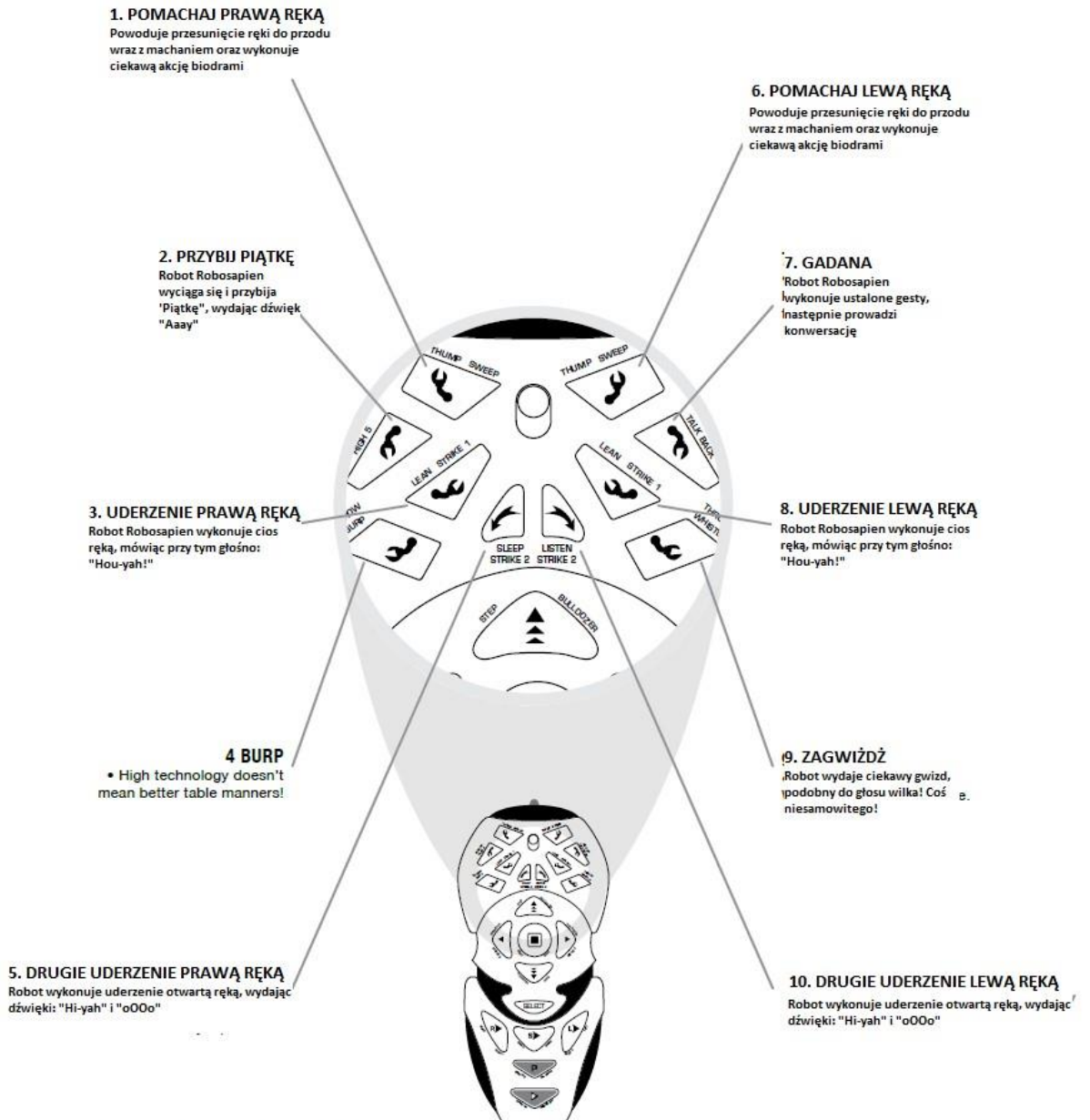




POMARAŃCZOWE KOMENDY

Pomarańczowe przyciski poleceń znajdujące się w górnej części kontrolera, dają dostęp do realizacji „Funkcji Postawy”

Aby mieć dostęp do pomarańczowych komend, naciśnij przycisk SELECT dwa razy. Pomarańczowa dioda wskaźnika zapali się dla potwierdzenia wyboru



12. UDERZENIE PRAWĄ RĘKĄ 3
Robot wykonuje uderzenie zewnętrzne

11 BULLDOZER
Przemieszcze robota o osiem kroków do przodu.

13. RYK!!!
*Robot podnosi obie ręce do góry i wydaje głośny RYK!!!

16 OOPS!
UUUps, musisz mu wybaczyć. To chyba to coś co zjadł wcześniej.

14. UDERZENIE LEWĄ RĘKĄ
Robot wykonuje uderzenie zewnętrzne

16 DEMO 1
Robot wykonuje serie ciosów karate

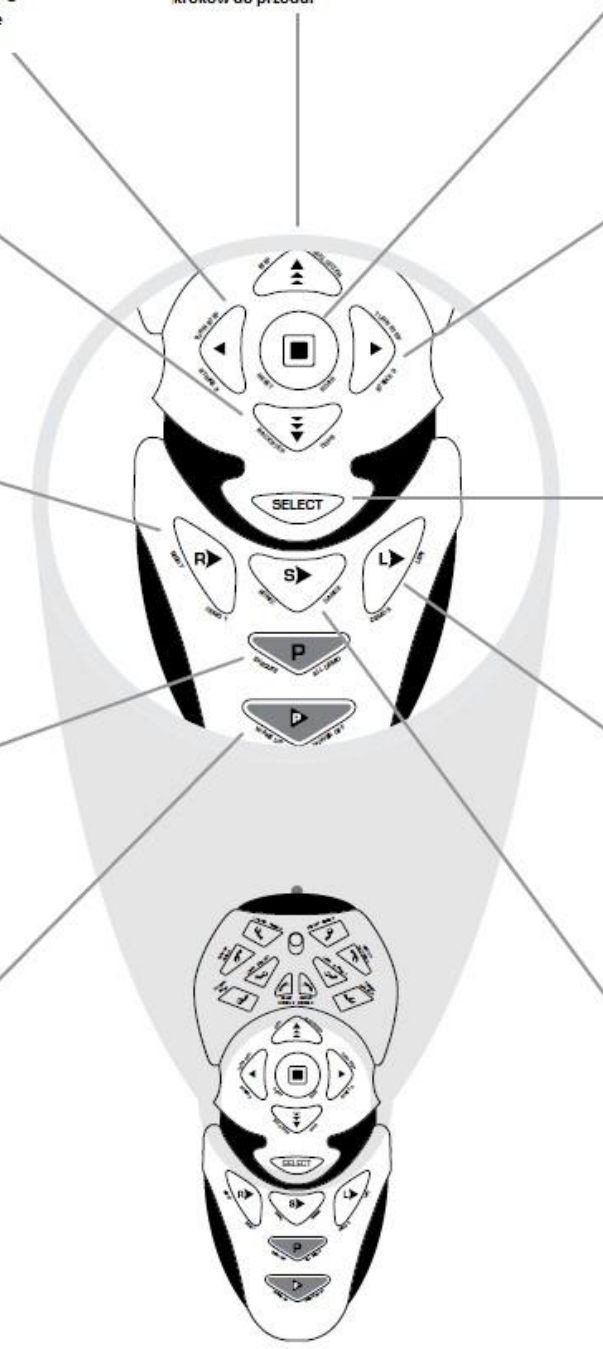
SELECT BUTTON
• Press once to access GREEN Commands, press twice to access ORANGE Commands.

19 ALL DEMO
Robot wykonuje wszystkie 3 zaprogramowane sekwencje DEMO

18 DEMO 2
Demo pokazujące różne zachowania robota

20 POWER OFF
Komenda ta pozwala na całkowite wyłączenie robota Robosapien. Aby ponownie go włączyć wciśnij przycisk ON/OFF dwa razy (przycisk umieszczony jest z tyłu robota).

17 DANCE DEMO
Teraz robot pokaże wszystkim jak wspaniale tańczy. Kumaj te kocie ruchy

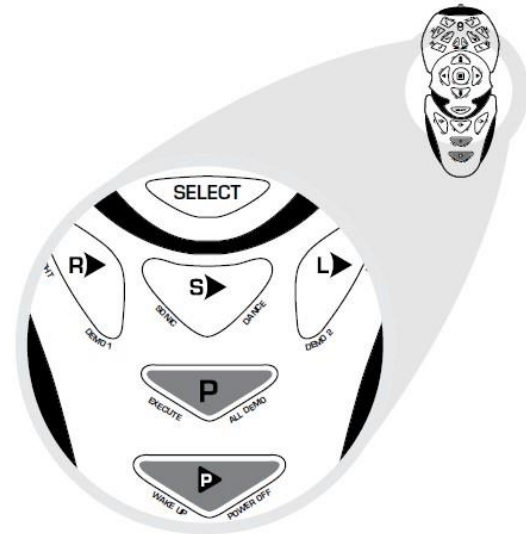


8. Tryb programowania robota Robosapien X™

Czujnik dotyku

Robosapien X™ posiada trzy programowalne czujniki i PR Master Program, które pozwalają na przejęcie kontroli nad następującymi unikalnymi środowiskami programistycznymi:

1. Program Prawego Czujnika #16
2. Program Lewego Czujnika #18
3. Program Czujnika Dźwięku #17
4. Program Główny (MASTER) #19



Czujnik Dotyku

Czujniki umieszczone na palcu u ręki, u nogi, na pięcie robota Robosapien X™, mogą zostać zaprogramowane aby reagować w odpowiedni sposób na dotyk. Mogą także zostać uruchomione podczas ruchu robota, gdy czujnik natrafi na przeszkodę

Program Czujnika Prawego i Lewego

- a. Upewnij się, że pilot jest w trybie normalnym „Normal Mode” (dioda wskaźnika nie świeci się na żaden kolor – jest ciemna i zgaszona)
- b. Wciśnij przycisk czujnika prawego lub przycisk czujnika lewego (Robot Robosapien X™ wyda krótki dźwięk – oznacza to, że jest ustawiony w tryb programowania)
- c. Można zaprogramować do sześciu kroków (Wciśnięcie przycisku SELECT nie jest wliczone w ogólną liczbę kroków, które można zaprogramować). Na przykład: Idź do przodu, Prawa ręka na zewnątrz, Lewa ręka

zewnątrz (SELECT, SELECT), zarycz) Wygnij ciało w prawo, wygnij ciało w lewo (Walk Right
 Forward, (SELECT, SELECT) Left Arm Out, (, ROAR), Tilt Body Right, Tilt Body Left)

- d. Następnie Robosapien X™ będzie powtórzał automatycznie wszystkie koroki w zapisanej sekwencji.
- e. Jeżeli program, który chcesz zapisać ma składać się z sekwencji mniejszej liczby kroków (mniej niż sześć), należy po wprowadzeniu ostatniej komendy musisz zakończyć wcześniej program, naciskając przycisk

PROGRAM PLAY (Odtwórz program) „ ”, tak aby robot wiedział, że to już koniec programowania. Na

przykład: Walk Forward, Turn Right, (SELECT, SELECT) High 5, PROGRAM PLAY ()

Idź prosto, skręć w prawo, (SELECT, SELECT), przybij piątkę, Odtwórz program ()

- f. Aby wyzwolić czujnik, naciśnij dłuższy palec dłoni robota, albo czujniki znajdujące się na pięcie lub na palcu u stopy robota (po stronie, którą chcesz akurat zaprogramować, czyli na lewej lub prawej części robota). Alternatywnie możesz nacisnąć przycisk SELECT (Wyboru) jeden raz, aby wejść w tryb komend zielonych, następnie używając Programów czujnika po stronie prawej (R) lub lewej (L) (w zależności, którą stronę akurat programujesz), a robot uruchomi całą procedurę

Usuwanie programu / zapisanie programu

- Aby usunąć zapisany wcześniej program i powrócić do programu standardowego, wciśnij przycisk prawego lub lewego programu czujnika jeden raz, a następnie przycisk Program Play (Odtwórz Program) – zapisany program zostanie usunięty i przywrócony zostanie program standardowy.
- Wyłączenie robota Robosapien X™ także spowoduje usunięcie każdego ustawionego wcześniej programu.
- Aby nie stracić wprowadzonego programu sekwencji ruchów, należy zastosować funkcję Uśpij (SLEEP) na pilocie robota Robosapien X™ - w ten sposób program będzie zachowany do około dwóch godzin (aż do momentu, kiedy robot wyłączy się automatycznie (przejście w stan wyłączenia po dwóch godzinach uśpienia robota))

Czujnik dźwięku

Robot Robosapien X™ może zostać ustawiony w funkcji Strażnika Pokoju, lub może zacząć tańczyć do twojej ulubionej muzyki, a wszystko to jest możliwe, za pomocą wbudowanego Programu Czujnika Dźwięku

Program Czujnika Dźwięku

- Upewnij się, że Pilot jest w trybie normalnym „Normal Mode” (dioda wskaźnika nie świeci się na żaden kolor – jest ciemna i zgaszona)

- Wciśnij przycisk Programu Czujnika Dźwięku (



) jeden raz Robot Robosapien X™ wyda krótki dźwięk – oznacza to, że jest ustawiony w tryb programowania)

- Można zaprogramować do sześciu kroków (Wciśnięcie przycisku SELECT nie jest wliczone w ogólną liczbę kroków, które można zaprogramować). Na przykład: Idź do przodu, Prawa ręka na zewnątrz, Zatrzymaj się (



zaryczy Wygnij ciało w prawo, wygnij ciało w lewo (Walk Forward, Right



Arm Out, Stop, (

ROAR), Tilt Body Right, Tilt Body Left). Po wykonaniu wszystkich sześciu kroków sekwencji, robot Robosapien X™ powtórzy wszystkie zaprogramowane kroki, tak aby było możliwość sprawdzenia ich poprawności.

- Jeżeli program, który chcesz zapisać ma składać się z sekwencji mniejszej liczby kroków (mniej niż sześć), należy po wprowadzeniu ostatniej komendy musisz zakończyć wcześniej program, naciskając przycisk

PROGRAM PLAY (Odtwórz program) „



”, tak aby robot wiedział, że to już koniec programowania. Na

przykład: Walk Forward, Turn Right, (



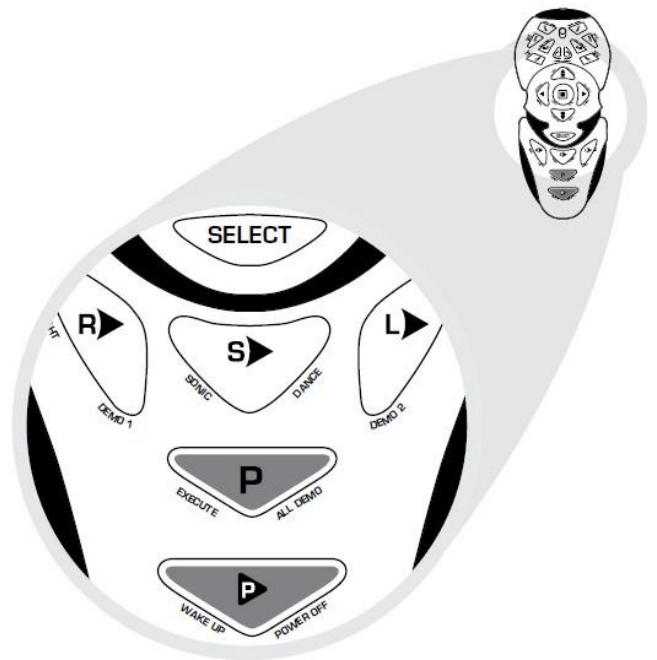
), High 5, PROGRAM PLAY (



), Idź prosto, skreć w prawo, (,), przybij piątkę, Odtwórz program (



- Aby odtworzyć zapisany program, naciśnij przycisk SELECT (Wyboru) jeden raz (wskaźnik stany zapali się na zielony kolor), a następnie przycisk programu czujnika dźwięku. Jako rezultat robot Robosapien X™ powtórzy całą zaprogramowaną wcześniej sekwencję kroków.




- f. Aby ustawić robota Robosapien X™ w tryb SONIC RESPONSE (Odpowiadania na dźwięki), naciśnij przycisk SELECT (Wyboru) jeden raz a następnie przycisk LISTEN (Słuchaj).

Usuwanie programu / zapisanie programu

- d. Aby usunąć zapisany wcześniej program i powrócić do programu standardowego, wciśnij przycisk programu czujnika dźwięku jeden raz, a następnie przycisk Program Play (Odtwórz Program) – zapisany program zostanie usunięty i przywrócony zostanie program standardowy.
- e. Wyłączenie robota Robosapien X™ także spowoduje usunięcie każdego ustawionego wcześniej programu.
- f. Aby nie stracić wprowadzonego programu sekwencji ruchów, należy zastosować funkcję Uśpij (SELECT, SLEEP) na pilocie robota Robosapien X™ - w ten sposób program będzie zachowany do około dwóch godzin (aż do momentu, kiedy robot wyłączy się automatycznie (przejdzie w stan wyłączenia po dwóch godzinach uśpienia robota)










Program główny (MASTER PROGRAM)

- a. Upewnij się, że Pilot jest w trybie komend czerwonych (diody wskaźnika nie świeci się na kolor – jest ciemna i zgaszona)

- b. Wciśnij przycisk MASTER PROGRAM (Program Główny) „” jeden raz Robot Robosapien X™ wyda krótki dźwięk – oznacza to, że jest ustawiony w tryb programowania)

- c. Można zaprogramować aż do czternastu kroków sekwencji programu głównego (MASTER PROGRAM) (Wciśnięcie przycisku SELECT nie jest wliczone w ogólną liczbę kroków, które można zaprogramować – popatrz na przykłady podany przy opisie programowania poprzednich czujników

- d. Po wykonaniu wszystkich czternastu kroków sekwencji Programu Głównego, robot Robosapien X™ powtórzy wszystkie zaprogramowane kroki, tak aby było możliwość sprawdzenia ich poprawności.

- e. Jeżeli program, który chcesz zapisać ma składać się z sekwencji mniejszej liczby kroków (mniej niż czternaście), należy po wprowadzeniu ostatniej komendy musisz zakończyć wcześniej program, naciskając przycisk PROGRAM PLAY (Odtwórz program) „”, tak aby robot wiedział, że to już koniec program, naciskając przycisk PROGRAM PLAY (Odtwórz program) „” program) „” programowania Na przykład: Walk Forward, Turn Right, (, ) High 5, PROGRAM (, ) Idź prosto, skręć w prawo, (, ), przybij piątkę, Odtwórz program ()

- f. Aby odtworzyć zapisany Program Główny (Master Program), należy nacisnąć raz przycisk PROGRAM PLAY (Odtwórz program)

- g. Aby odtworzyć program, bez konieczności połączenia z Programem Czujników(Tak aby szybko sprawdzić poprawność sekwencji kroków programu głównego (Master Program), należy wcisnąć przycisk SELECT (Wyboru), a następnie MASTER PROGRAM (Program Główny)

Usuwanie programu / zapisanie programu

- g. Aby usunąć zapisany wcześniej Program Główny i powrócić do programu standardowego, wciśnij przycisk MASTER PROGRAM (Program Główny) jeden raz, a następnie przycisk Program Play (Odtwórz Program) – zapisany program zostanie usunięty i przywrócony zostanie program standardowy. Robot sygnalizuje usunięcie programu przez wydanie dźwięku „OUAH”
- h. Wyłączenie robota Robosapien X™ także spowoduje usunięcie każdego ustawionego wcześniej programu.

i. Aby nie stracić wprowadzonego programu sekwencji ruchów, należy zastosować funkcję Uśpij (SELECT, SLEEP) na pilocie robota Robosapien X™ - w ten sposób program będzie zachowany do około dwóch godzin (aż do momentu, kiedy robot wyłączy się automatycznie (przejście w stan wyłączenia po dwóch godzinach uśpienia robota) **Rozszerzanie programu**

- a. Możesz rozszerzyć ilość kroków sekwencji Programu Głównego (MASTER PROGRAM) powyżej czternastu kroków, poprzez „połączenie” go z dowolnym innym programem dowolnego czujnika. Programy mogą być podobne, lub nawet identyczne, nie ma to znaczenia, zostaną odtworzone zgodnie z zapianą sekwencją kroków.
- b. Najpierw należy zaprogramować dowolny program czujnika (patrz poprzednie strony niniejszej instrukcji)
- c. Naciśnij przycisk MASTER PROGRAM (Programu Głównego) i wprowadź swój program tak samo jak opisano poprzednio. Następnie naciśnij przycisk SELECT (Wyboru) a następnie dowolny przycisk czujnika Prawy, Lewy lub Dźwięku. Sekwencja wybranego czujnika zostanie zapisana jako JEDEN KROK w sekwencji programu głównego (MASER PROGRAM). Następnie można dodać sekwencje pozostałych programów czujników. Po odtworzeniu programu głównego (MASTER PROGRAM), wszystkie kroki zostaną odegrane przez Robota bez żadnych przerw (płynnie).
- d. Aby wejść d Programu Głównego (MASER PROGRAM), tak aby robot poczekał przez odtworzeniem sekwencji z czujnika, wejdź w programowanie jak dotychczas, następnie wciśnij przycisk dowolnego czujnika jako jeden krok. Podczas odtwarzania sekwencji kroków, robot zatrzyma się przez odtworzeniem programu z każdego wprowadzonego czujnika, czekając na wciśnięcie, lub dotknięcie (wyzwolenie) danego czujnika. Na przykład:

WALKFORWARD, WALK BACKWARD, (SELECT, R>), R>, (SELECT, SELECT, STOP), (SELECT, L>), L>, STOP, (SELECT, S>), LEFT ARM UP, (SELECT, S>), S>, S>, PROGRAM PLAY. Idź do przodu, idź do tyłu, (SELECT, R>), R>, (SELECT, SELECT, STOP), (SELECT, STOP, (SELECT, S>), Lewa ręka do góry, (SELECT, S>), S>, S>, PROGRAM PLAY. , L>), L>

9. Usuwanie problemów związanych z funkcjonowaniem Robota Robosapien™

Jeżeli podczas zabawy z robotem Robosapien™ napotkasz na kłopoty, popatrz na przygotowane przez nas podpowiedzi, jak radzić sobie ze znanymi problemami związanymi z działaniem robota.

Problem:

1. Robot Robosapien™ nie reaguje na komendy wydawane za pomocą pilota zdalnego sterowania



Rozwiązanie:

- a. Ustaw robota prosto, usuń wszystkie przeszkody znajdujące się w pobliżu nóg i czujników dłoni, a następnie wciśnij przycisk ON / OFF (Włącz/ Wyłącz) na robocie Robosapien™, aż usłyszysz ziewnięcie i rozpocznie się sekwencja startowa.
- b. Aby uzyskać najlepsze wyniki przy kożystaniu z pilota usuń wszystkie przeszkody linii między pilotem na podczerwień a odbiornikiem w głowie robota Robosapien™ 's. Zawsze kieruj pilota bezpośrednio na kontroler umieszczony w głowie i stań w odległości nie większej niż 12 stóp (3 m) od robota.
- c. Sprawdź czy baterie są włożone prawidłowo i czy nie ma żanego ciała obcego pomiędzy bateriami a stykami w komorze na baterie.
- d. Robot Robosapien X™ może być ustawiony w tryb programowania (Słyszeń można dźwięki bip, bip, bip). Wciśnij przycisk PROGRAM PLAY (Odtwórz program) na samym dole pilota, a następnie przysick STOP, by przywrócić standardowy tryb robota.
- e. Niektóre rodzaje elektronicznego oświetlenia lub jasne światło słoneczne może zakłócać dotarcie sygnał podczerwieńni do robota. Opuść osłonę przeciwsłoneczną robota lub, jeśli problem będzie się powtarzał, przenieść robota do cienia zdala od zakłóceń.
- f. Robot będzie ignorować sygnały zdalnego sterowania podczas jego aktywacji (sekwencja włączenia). Należy zaczekać do wykończenia aż sekwencja dobiegnie końca, wtedy robot zacznie on reagować normalnie

Problem:

2. Robot Robosapien™ ma problemy z chodzeniem

Rozwiązanie:

- a. Czujniki dłoni lub stóp wykrywają obiekty z przodu lub tyłu robota. Użyj trybu BULLDOZER (Buldożer) (naciśnij SELECT dwa razy, a potem BULLDOZER) lub SELECT-STEP lub SELECT-BACKSTEP, by przemieścić robota zdala od przeszkód.
- b. Robot Robosapien™ może mieć trudności z chodzeniem po grubym dywanu lub śliskiej powierzchni. Aby uzyskać najlepsze rezultaty, należy użyć Robota Robosapien X™ tylko na na płaskich, równych powierzchniach (dywany z krótkim włosicem lub twarde podłogi).
- c. Coś utkwilo w nogdze (nogach) robota. Sprawdź, czy nic się tam nie zaczepilo i sprawdź czy robot może poruszać nogami lub rękami swobodnie (sprawdzenia należy dokonać podnosząc robota, a następnie samemu spróbować poruszać jego rękami lub nogami).
- d. Naciśnij przycisk  ponownie (lub wciśnij przycisk  dwa razy, gdy robot się nie porusza), by wejść w tryb SPACERU POWOLNEGO (SLOW WALK). Tryb ten jest bardziej stabilny i zapewnia możliwość przemieszczania się robota na trudniejszych powierzchniach.

Problem:

3. Robot Robosapien™ nie rozpoznaje dźwięków i nie chce przejść w tryb słuchania (LISTEN MODE)

Rozwiązanie:

- a. Poczekać dwie sekundy, aż tryb słuchania (LISTEN MODE) zostanie aktywowany, zanim rozpoczniesz zabawę polegającą na uruchamianiu dźwięków, lub dotykaniu robota

- b. Robot Robosapien™ nie słyszy dźwięków które są zbyt miękkie lub bardzo słabe. Używaj ostrych dźwięków (jak na przykład klaskanie rękami), lub dotykaj robota

Problem:

- 4. Kończyny Robota Robosapien™ nie poruszają się tak, jakbym tego chciał(a)

Rozwiązanie:

- a. Ręce i nogi Robota Robosapien™ poruszają się w wielu różnych pozycjach. Kiedy jego kończyny są rozłożone, spróbuj innych przycisków i funkcji, by znaleźć właściwe położenie.
- b. Zresetuj Robota Robosapien™ do jego pozycji podstawowej. Wciśnij przycisk SELECT (Wyboru), a następnie przycisk RESET (STOP)

Problem:

- 5. Robot Robosapien™ zachowuje się bardzo chaotycznie

Rozwiązanie:

- a. Wciśnij przycisk STOP dwa razy, lub wyłącz a następnie włącz Robota Robosapien™
- b. Baterie są na wyczerpaniu. Wymień wszystkie baterie znajdujące się w nogach Robota Robosapien™ na nowe i sprawdź jego zachowanie.
- c. Coś zakłóca emisję sygnałów podczerwieni. Przesuń kontroler bliżej do robota, lub przenieś robota w inne miejsce o innym oświetleniu.