

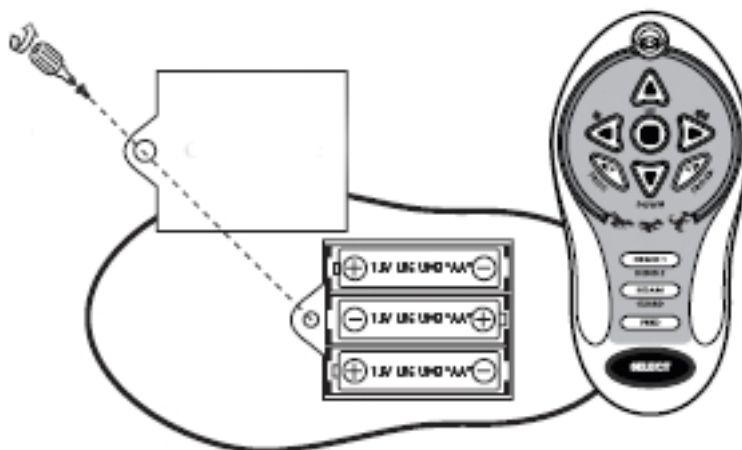
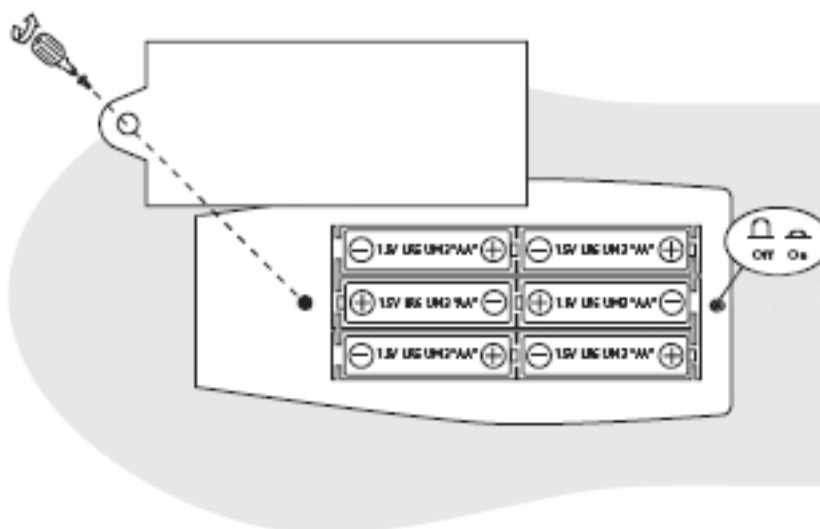
ROBOREPTILE

ИНСТРУКЦИЯ



В комплект входят: игрушка-рептилия, пульт дистанционного управления, шлем.

ЭЛЕМЕНТЫ ПИТАНИЯ



Вам потребуется 3 батарейки типа AA («пальчиковые») для пульта и 6 батареек тоже типа AA для самого робота.

Перед тем как вставлять батарейки в игрушку убедитесь, что выключатель (находится рядом с батарейным отсеком) стоит в положении OFF.

Открутите крышку батарейного отсека, используя небольшую крестовую отвертку. (Поскольку Вам уже удалось распечатать упаковку с роботом, думаем, эти подробности Вам уже ни к чему ☺ прим. Robotop.ru)

Вставьте батареи как указано на рисунке.

Установите обратно крышку батарейного отсека и закрутите винт.

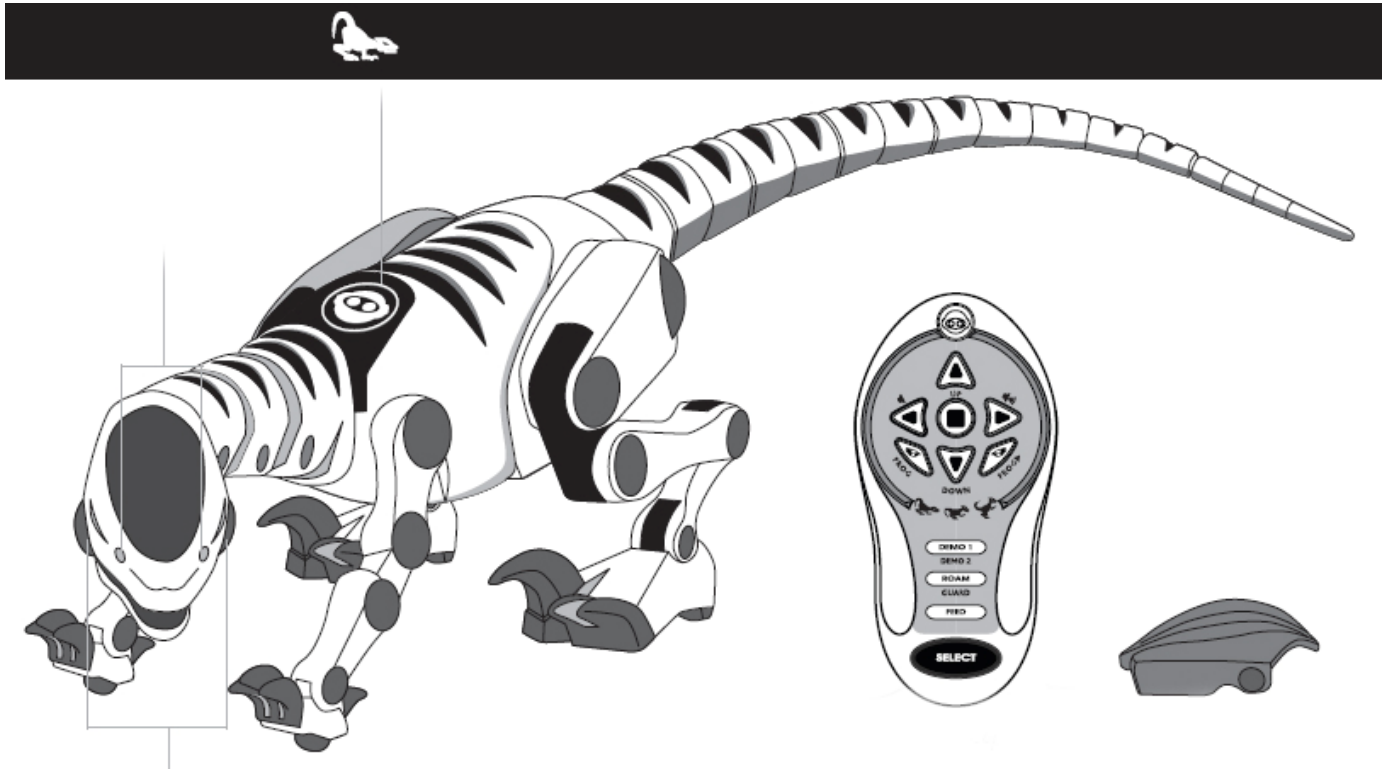
Нажмите кнопку включения робота.

ВКЛЮЧЕНИЕ

При нажатии кнопки робот будет некоторое время сам двигаться – эти движения остановить с пульта невозможно.

После выполнения своего «ритуального танца» игрушка готова к взаимодействию.

Если на игрушку не обращать внимания, (не подавать ей команды с пульта), в течение 30 секунд, то робот перейдет в режим ROAM (Свободное пространство).











УПРАВЛЕНИЕ

Пульт дистанционного управления (далее по тексту - ПДУ) имеет три уровня управления. Выбор уровня осуществляется последовательным (циклическим) нажатием кнопки SELECT. Подсветка ПДУ, подсказывающая какой уровень активен в настоящее время, будет гореть в течение 30 сек, а потом ПДУ вернется в режим «уровень 1».

Более подробно все три уровня будут описаны далее.

Робот лучше реагирует на команды, если ПДУ расположен перед игрушкой. Робот может игнорировать команды ПДУ, расположенный позади игрушки.

	Уровень 1	Уровень 2	Уровень 3
	Индикатор не горит	Индикатор горит красным	Индикатор горит зеленым
	вперед	Подняться на задних лапах	Прыжок
	Назад	Опустить на все четыре лапы	Помахать хвостом и головой
	Влево	Уменьшение громкости	Удар хвостом вправо
	Вправо	Увеличение громкости	Удар хвостом влево
	Стоп	Стоп	Стоп
	Поворот головы налево	Режим программирования	Атака
	Поворот головы вправо	Выполнение программы	Встряхнуться
	Демо-режим 1	Демо-режим 2	Режим – «пьяный»
	Режим Свободного пространства	Режим охраны	Укус
	Кормление	Кормление	Кормление

РЕЖИМЫ

При включении робот находится в режиме непосредственного управления с ПДУ. В этом режиме, независимо от того, находится ли робот в режиме ожидания или выполнения какой-либо задачи управление осуществляется строго с ПДУ.

Если в течение 30 секунд после включения робота подать ему команду с ПДУ, то в дальнейшем управление будет осуществляться с ПДУ.

Робот перейдет в режим «Свободного исследования», если нажать сенсор на его спине. В этот режим он переходит и после реакции на звук, если нажать кнопку FREE ROAM, после реакции на перемещение, (сразу после кормления), после того, как снят шлем. Или если робот оставлен в покое более чем на 30 секунд.

В этом режиме робот будет избегать препятствий благодаря своим инфракрасным датчикам. Он может остановиться и прислушаться, (если будут произведены громкие звуки, прим RoboTop.ru), благодаря своим акустическим датчикам. В течение этого периода все его датчики (и слух, и зрение) активированы.

Взаимодействие робота с окружающими происходит в зависимости от того, в каком режиме он находится – голоден или спокоен.

Если не взаимодействовать с роботом, когда он находится в режиме свободного пространства, то через 5 минут он отключится. В таком случае единственным способом «оживить» его будет выключение и повторное включение питания кнопкой (которая расположена на нем около батарейного отсека).

Голод

Этот режим у робота по умолчанию. Он всегда голоден, агрессивен и активен.

Спокойствие, удовлетворенность

После того как робот накормлен, он находится как бы в летаргическом сне и ведет себя очень медленно. Этот режим у робота можно включить кнопкой на ПДУ или если оставить его одного более, чем на 60 секунд.

ШЛЕМ

Если роботу надеть шлем на голову, то включается соответствующий режим.

Акустические и видео сенсоры отключены в этом режиме.

Чтобы выйти из этого режима снимите шлем с робота.

Роботу не так то и легко надеть шлем, когда он голоден (в режиме ГОЛОД), поскольку он очень агрессивен. Гораздо проще накинуть ему шлем в тот момент, когда он ест. Так как он в этот момент медлителен и ленив, чтобы скинуть с себя шлем.

Но если роботу удастся скинуть шлем, он будет чрезмерно агрессивен.

В шлеме - подавленный.

Когда на роботе шлем – он подавлен. Но стоит снять шлем, как робот вновь станет агрессивен. В течение этого времени он будет издавать шипящие звуки.

Примечание:

любой объект, закрывающий акустические и видео сенсоры может быть использован вместо шлема. Темнота, отсутствие освещения вызывает реакцию, аналогичную надетому шлему.

В шлеме – спящий режим.

Через 40 секунд робот уснет. Если в это время снять шлем, то робот начнет медленно просыпаться. Он не будет шипеть в это время.

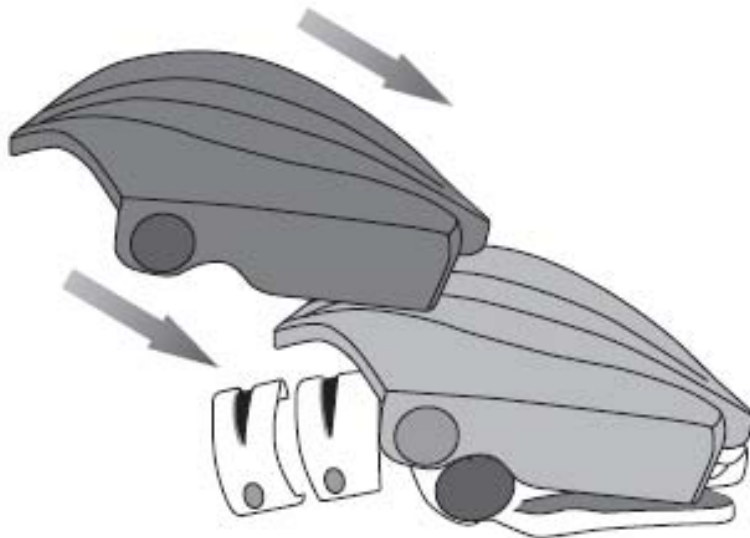
ОТКЛЮЧЕНИЕ ПИТАНИЯ

Минут через 10 пребывания в спящем режиме робот отключит питание (для экономии батареек, прим RoboTop.ru).

Чтобы его разбудить выключите и включите его кнопкой (снизу на роботе).

По шипению робота Вы сможете определить, в каком режиме он находится – он медлителен и подавлен, или в спящем режиме. Робот реагирует на сенсоры касания до тех пор, пока не перейдет в спящий режим.

Надевать шлем на голову роботу надо, надвигая его сзади вперед, как показано на картинке. Не пытайтесь силой закрепить шлем, сверху или надвигая спереди.



КОРМЛЕНИЕ РОБОТА

Чтобы успокоить робота, его надо накормить. Чтобы его накормить нажмите и удерживайте кнопку FEED.

Он не будет реагировать на эту кнопку, если у него в этот момент на голове шлем.

«Tracking»

Нажатие кнопки КОРМЛЕНИЕ (FEED) заставит робота присесть на задние ноги и «поискать» сигнал с ПДУ, поворачивая вправо-влево голову.

Если сигнал идет с ПДУ довольно далеко справа или слева, робот повернется в сторону ПДУ.

Можно и подразнить робота, меняя расположение ПДУ относительно него – и он будет продолжать поворачиваться «в поисках еды».

Преследование.

Если удерживать кнопку кормления в течение 4 секунд, робот перейдет в режим преследования. Он побежит в сторону ПДУ, поворачивая направо или налево в случае необходимости. Если ему не удастся поесть в течение 30 секунд, то он станет раздражаться и прекратит преследование.

Потеря сигнала.

Если робот потеряет сигнал, то он будет блуждать (или убежит прочь, прим RoboTop.ru) и не поест.

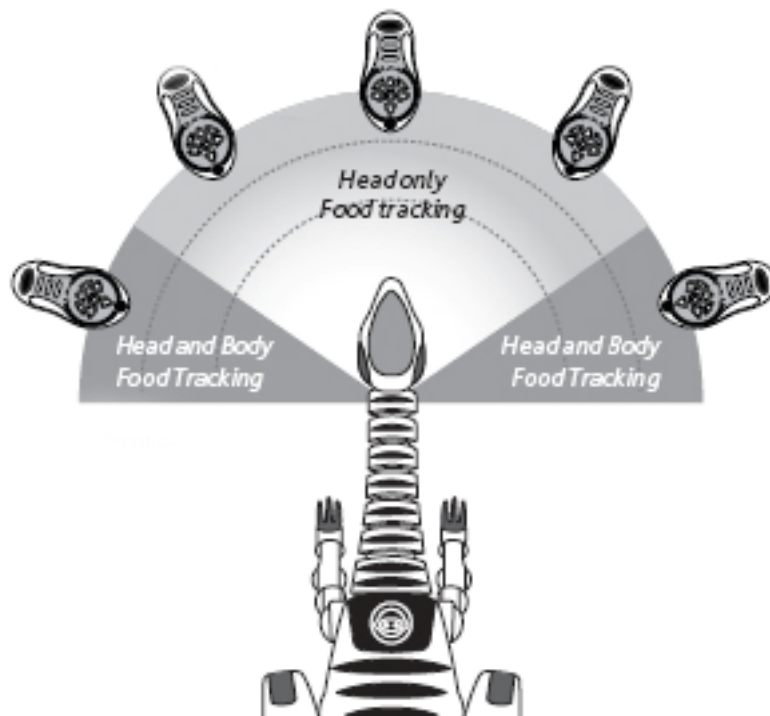
Кормление.

Покормить робота после режимов tracking и преследования можно, используя кнопку FEED. Чтобы просто покормить робота (минуя режимы tracking и преследование) нажмите и быстро отпустите кнопку FEED.

Спокойный режим.

После того как он поест, активируется спокойный режим. Который будет активен в течение 60 секунд (не считая времени на преодоление препятствий и на прерывания пользователем) перед тем как активируется режим ГОЛОДА.

Робот будет реагировать на сигнал кормления, пока он находится в спокойном режиме до тех пор, пока он не поест.



Если нажать кнопку FEED, будучи позади робота, то это собьет его с толку, он подумает, что еда находится перед ним.

СЕНСОРЫ ЗРЕНИЯ

Робот имеет инфракрасные видео сенсоры, позволяющие ему обнаружить движущиеся объекты и уклониться от препятствий, встречающихся у него на пути. Сенсоры лучше реагируют на определенном расстоянии от робота, чем в непосредственной близости от его носа.

Сенсоры зрения способны реагировать на движущиеся или стационарные объекты, если только не надет шлем.

Чтобы взаимодействовать с роботом, используя его зрительные сенсоры, необходимо, чтобы он сначала прекратил движение, иначе он будет в режиме избегания препятствий.

Движение – избегание препятствий.

В процессе движения – его реакции называются «избегание препятствий» и поведение будет аналогично режиму ГОЛОД.

В процессе движения робота, он не способен увидеть чужое перемещение, и будет реагировать на любой объект (включая пользователя), который попадет в «поле зрения» его сенсоров как будто это препятствие, независимо подвижное оно или стационарное.

Робот не двигается.

Если робот не двигается, то он будет иначе реагировать на объекты, попадающие в поле его зрения. Когда он видит объект впервые – он подскочит на задних лапах. А затем будет следить за движением объекта вправо или влево.

Когда роботу приходится следить за объектом довольно долго, ему это надоедает, и он прекращает реагировать на него.

Если робот потеряет объект, за которым он следил, он попытается его найти снова. Если ему некоторое время не удастся опять найти объект, то он уйдет прочь.

Если роботу придется постоянно поворачиваться за объектом. И продолжаться это будет долго, то он станет несколько ленив (его движения будут как в «ленивом режиме», прим RoboTop.ru).

Если объект, за которым следит робот, окажется непосредственно перед его мордой в течение 3 секунд, он будет двигаться в зависимости от того режима, в котором находится.

В режиме ГОЛОД он пригнетса и бросится на объект.

В спокойном режиме он тоже сделает выпад и бросится, но не так энергично.

Робот вернется в режим Свободного пространства, как только все визуальное взаимодействие прекратится.

Примечание:

инфракрасная система видения робота основана на отражении. Это означает, что хорошо отражающие объекты, такие как белые стены и зеркала робот «видит» на больших расстояниях.

ТАКТИЛЬНЫЕ СЕНСОРЫ

У робота имеются тактильные сенсоры, благодаря которым он может реагировать на человеческое прикосновение.

Тактильные сенсоры расположены у робота на спине, в основании шеи. Ему нравится воздействие на сенсоры только, когда он находится в шлеме.

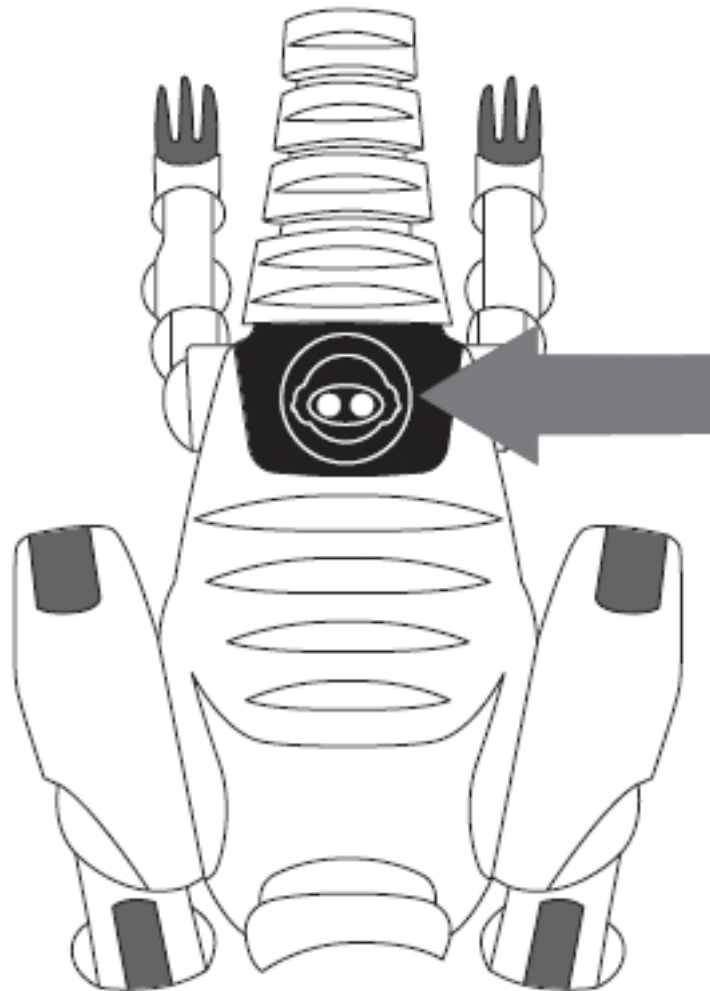
В режиме управления с пульта проще всего активировать режим Свободного пространства без использования ПДУ - нажав кнопку Тактильных сенсоров на спине робота. Робот выполнит небольшую анимацию и перейдет в режим Свободного Пространства.

Если активировать режим Тактильных сенсоров в тот момент, когда робот пьтится назад или «избегает препятствия», то это не позволит ему благополучно закончить движение.

Режим в шлеме – подчиненный.

Роботу нравится, когда активирование Тактильных сенсоров происходит в режиме, когда он в шлеме.

Реакция робота на тактильное воздействие будет различной, в зависимости от того, сколько раз дотронуться до сенсора - один раз или два.



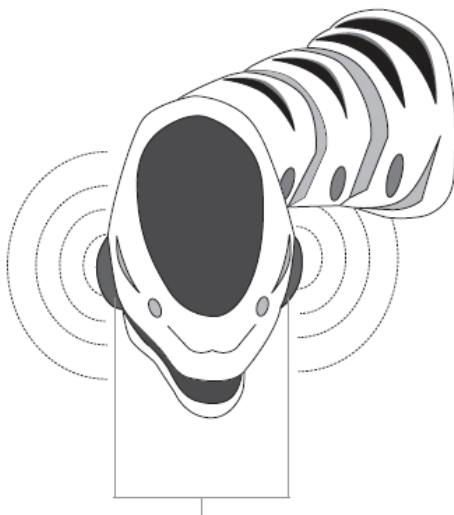
АКУСТИЧЕСКИЕ СЕНСОРЫ

Акустические сенсоры расположены по обе стороны головы робота, сразу позади челюсти. Это позволяет ему услышать резкие, громкие звуки (например, хлопок, прим RoboTop.ru), раздающиеся справа, слева или непосредственно перед роботом.

Когда он слышит звук – он бежит на него.

Робот слушает, когда он неподвижен и когда на нем нет шлема, или он не находится в режиме программирования.

Когда он движется или выполняет анимацию – акустические сенсоры отключаются.



ОСНОВНЫЕ ПЕРЕМЕЩЕНИЯ

Движение.

Последовательное нажатие кнопки FORWARD на ПДУ позволит сменить походку робота.

Однократное нажатие – быстрая походка на четырех лапах;

Следующее нажатие – медленная походка на четырех лапах;

Следующее нажатие – широкие шаги на двух лапах;

Следующее нажатие – короткие шаги на двух лапах;

Следующее нажатие – см. однократное нажатие... и т.д.

Прыжок.

Нажимая кнопку FORWARD на уровне 3 (индикатор горит зеленым), можно заставить робота прыгнуть.

Повторное нажатие кнопки изменит прыжок.

Как робот прыгнет, будет зависеть от того, на двух или четырех лапах стоит робот в момент прыжка.

Поворот.

Нажатие на кнопки ПРАВО или ЛЕВО заставит немедленно повернуться роботу в ту или иную сторону.

Повторное нажатие кнопки в момент, когда робот поворачивает, заставит робота идти в сторону, куда он повернулся.

Движение вперед или повороты в разные стороны будут продолжаться в течение 30 секунд (если в это время момент не будет других команд, прим RoboTop.ru). Если роботу в это время придется «избегать препятствия», то время увеличится.

Примечание:

команда поворот прервет движение вперед.

Управление роботом происходит зеркально.

Нажатие кнопки НАПРАВО заставит повернуться роботу налево.

РЕЖИМ ПРОГРАММИРОВАНИЯ

Важно: при активации режима программирования записанная ранее программа немедленно стирается.

20-шаговое программирование доступно с ПДУ.

Чтобы войти в режим программирования нажмите кнопку РЕЖИМ ПРОГРАММИРОВАНИЯ. Робот сядет на задние ноги и не шелохнется, пока Вы не выйдете из этого режима.

Программирование робота.

У пользователя на выбор все три режима ПДУ для программирования робота.

Всего 20 шагов в каждой программе. После введения каждого шага программы правильно, робот издает звук. Если Вы введете невыполнимую команду, то робот об этом Вас предупредит.

Например, если Ваша команда не может быть последовательно выполнена вслед за предыдущей.

Следующие функции не могут быть включены в программирование:

«демо-режимы», «кормление», «режим охраны», «стоп», «изменение звука», «свободное пространство».

Выполнение программы.

Пользователь может запустить программу в любой момент, нажав кнопку PROGRAM PLAY.

Выход из режима программирования.

Чтобы немедленно выйти из режима программирования надо нажать кнопку PROGRAM PLAY.

Выход из режима программирования произойдет, если оставить робота в покое секунд на 30.

Не получая никаких команд, робот перейдет в режим Свободного пространства через 60 секунд. В течение этого времени (до перехода в режим Свободного пространства, прим RoboTop.ru) можно возобновить программирование робота.

Примечание:

нажав СТОП, Вы услышите запрещающий сигнал. Робот не выйдет из режима программирования. Сигнал означает просто, что данная команда не предусмотрена в режиме программирования.

Очистка программы.

Нажатие PROGRAM PLAY сразу после входа в режим программирования PROGRAM MODE очистит программу.

Примечание:

нажатие FEED (кормление) прервет Режим программирования и запустит режим поиска пищи робота.

Программы стираются при выключении робота.

Не рекомендуется применять команду BODY DOWN во время программирования – робот чаще всего и так перед следующей командой будет опускаться на все четыре лапы.

ИЗМЕНЕНИЕ ЗВУКА

Шум, издаваемый роботом можно изменить с помощью пульта.

По умолчанию (при включении) звук максимальный.

В режиме 2, (горит красный индикатор) соответствующими кнопками, (см. пиктограммы на пульте) можно увеличить или уменьшить звук.

Всего доступны три уровня шума – максимальный, минимальный, без звука.

Примечание:

изменение звука во время работы игрушки может остановить выполнение команды.

РЕЖИМ ОХРАНЫ

Включите с ПДУ режим охраны – робот сразу начнет осматривать местность вокруг себя. Включить режим можно, нажав кнопку ROAM, (под ней есть надпись GUARD) во втором режиме, (горит красный индикатор).

Робот сядет на свои задние ноги и замрет. Включит свои акустические и зрительные сенсоры для контроля местности вокруг себя.

Если он услышит звук или увидит перемещение, то:

А) активируется анимация, заложенная по умолчанию;

Б) активируется программа, ранее введенная пользователем.

Минут через 20 робот выключится.

Для выхода из режима охраны нажмите любую кнопку на ПДУ.

Примечание:

Не сажайте робота вблизи края стола в режиме охраны. Он может упасть.

ПРИМЕЧАНИЯ

Управляйте роботом, словно он Ваше отражение в зеркале.

Примеры команд.

Нажмите «НАЛЕВО» и робот повернет направо.

Нажмите «НАПРАВО» и робот повернет налево.

Робот лучше понимает команды, если Вы находитесь прямо перед ним. Он не может выполнить команд, если Вы находитесь позади него.

Управлению роботом с ПДУ может помешать яркий солнечный свет или направленный яркий свет ламп.

С момента включения у робота активированы сенсоры зрения и прикосновения. В момент остановки включен еще и сенсор слуха.

Если оставить робота в покое на 30 секунд в режиме непосредственного управления с ПДУ, то он автоматически перейдет в режим Свободного пространства.

Если там, где находится робот, будет очень плохое освещение, то он решит, что у него на голове шлем со всеми вытекающими последствиями.

Команды ВПЕРЕД, НАЗАД или ВПРАВО, ВЛЕВО выполняются в течение 30 секунд, (если они не прерываются другими командами с ПДУ, прим RoboTop.ru). Это время может быть увеличено на время преодоления препятствий роботом.

После активации робот становится анимированным (например, при включении он «просыпается»). Не помещайте робота в этот момент на краю стола или лестницы.

Если у робота появились проблемы с выполнением анимации, или он стал слишком медлителен – поменяйте батарейки.

Если у Вас появится желание дополнить или поправить инструкцию, пожалуйста, напишите Ваши замечания на почту: wow@robotop.ru