

# ROBOSAVIENX

A FUSION OF  
TECHNOLOGY  
&  
PERSONALITY

## UŽIVATELSKÁ PŘÍRUČKA



6+



# Představení

**Gratulujeme** k výběru **Robosapien X**, reprezentujícího sofistikované splynutí technologie a osobnosti. Robosapien X není jen obyčejný mechanický společník. Disponuje širokou škálou dynamických pohybů, interaktivních čidel a jedinečnou osobností. Je to multifunkční a myslící robot s vlastními pocity, postojem a přístupem.

Seznamte se s Robosapien X, všemi jeho funkcemi, programy a chováním. Užijte si ho jako společníka a kamaráda kdykoliv chcete.

Určitě si přečtěte tento návod pečlivě od začátku až do konce, abyste plně porozuměli všem funkcím a ovládání.

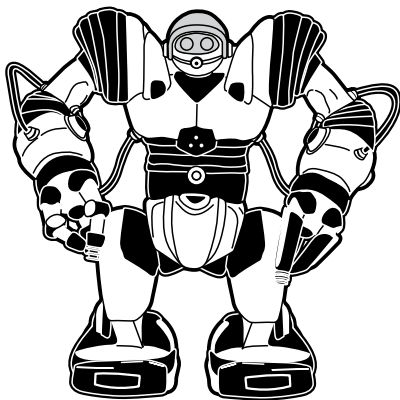
## Obsah balení:

1x Robosapien X™

1x Dálkové ovládání

1x IrDA adaptér

1x Kbelík pro nošení



Robosapien X™



Dálkové  
ovládání



IrDA  
adaptér



Kbelík  
na nošení

Pro více informací navštivte: [www.wowwee.com](http://www.wowwee.com)



|                                                                                     |                                                            |     |
|-------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------|-----|
|    | Představení a obsah                                        | 1-2 |
|    | Baterie                                                    | 3   |
|    | Základní přehled                                           | 4   |
|    | Příkazová tlačítka a funkce                                | 5   |
|    | Dálkové ovládání                                           | 6   |
|    | ČERVENÉ PŘÍKAZY - horní část dálkového ovládání            | 7   |
|    | ČERVENÉ PŘÍKAZY - střední a dolní část dálkového ovládání  | 8   |
|    | ZELENÉ PŘÍKAZY - horní část dálkového ovládání             | 9   |
|    | ZELENÉ PŘÍKAZY - střední a dolní část dálkového ovládání   | 10  |
|    | ORANŽOVÉ PŘÍKAZY - horní část dálkového ovládání           | 11  |
|   | ORANŽOVÉ PŘÍKAZY - střední a dolní část dálkového ovládání | 12  |
|  | Programovací režim - dotyková čidla                        | 13  |
|  | Programovací režim - audio čidlo                           | 14  |
|  | Programovací režim - Hlavní program                        | 15  |
|  | Řešení problémů                                            | 16  |
|  | Zápisník programátora                                      | 17  |

# Baterie

## BATERIE PRO PROVOZ

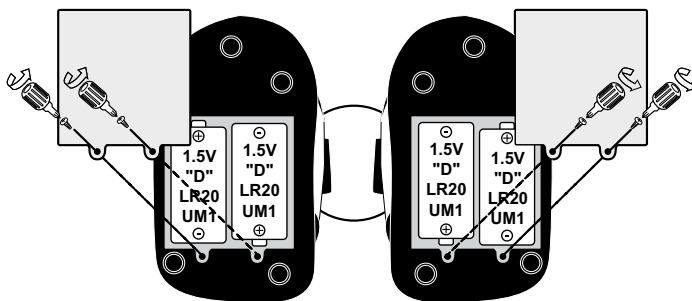
Robosapien X je napájen 4x "D" alkalickými bateriemi, 2 baterie v každém chodidle (nejsou součástí balení)

Dálkové ovládání je na napájení 3x "AAA" mikrotužkovými bateriemi (nejsou součástí balení)

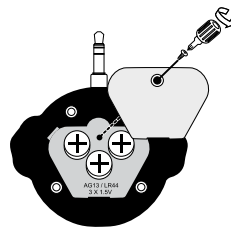
IrDA adaptér je na napájení 3x "LR44" knoflíkovými bateriemi (jsou součástí balení)

## INSTALACE BATERIÍ

- Před instalací se ujistěte, že tlačítko pro Zapnutí/Vypnutí (ZAP/VYP) je v poloze VYP = nestlačeno !
- Vyšroubujte šroubky krytu baterií pomocí křížového šroubováku (není součástí balení) a sejměte kryt.
- Vložte potřebný počet baterií s dodržení polarit (+) a (-), jak je zobrazeno na obrázcích.
- Zasuňte kryt baterií a zašroubujte pojistné šroubky.



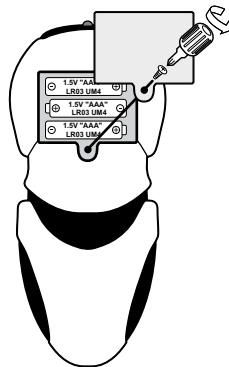
**Robosapien X™ : Chodidla zespodu**



**IrDA adaptér**

## DŮLEŽITÉ INFORMACE PŘI POUŽÍVÁNÍ BATERIÍ

- Vždy při výměně používejte všechny baterie předepsaného typu.
- Nekombinujte nové a použité baterie, různé typy baterií (Karbon-Zinkové a alkalickými, nenabíjecí s nabíjecími) nebo nabíjecí s různými kapacitami.
- Nabíjecí baterie nikdy nenabíjejte v hračce, vždy je před nabíjením vyjměte.
- Nabíjecí baterie musí být nabíjeny pouze pod dohledem dospělých osob.
- Vždy se ujistěte o správnosti vložení baterií a dodržení polarit (+) a (-).
- Nikdy se nepokoušejte nabíjet baterie, které k tomu nejsou určeny.
- Nikdy nevhazujte baterie do ohně.
- Vždy vyměňte všechny baterie současně za nové stejného typu a značky.
- Napájená zařízení nesmí být zkratována.
- Kontrolujte stav baterií. Vybíte baterie nenechávejte v hračce ani dálkovém ovládání.
- Výměna baterií by měla být prováděna dospělými osobami. Baterie jsou považovány za malé součásti.
- Nevyhazujte obal, obsahuje důležité informace pro požívání hračky.
- Nenechávejte baterie v hračce ani dálkovém ovládání, pokud je nebudete delší dobu používat.



**Dálkové ovládání  
pohled zespodu**

## SIGNALIZACE NÍZKÉHO STAVU BATERIÍ:

Jakmile kapacita baterií začne dosahovat nízké úrovně, Robosapien X se začne pohybovat velmi pomalu. Pokud tato situace nastane, vyměňte neprodleně VŠECHNY baterie.

Jakmile baterie v dálkovém ovladači začnou slábnout, LED indikátor začne svítit s mnohem menší intenzitou. Pokud tato situace nastane, vyměňte v dálkovém ovládání neprodleně VŠECHNY baterie.

## POZNÁMKA

Jakmile baterie dosáhnou kriticky nízké hodnoty, Robosapien X se zastaví. Přímé slunce, ostré světlo nebo elektronicky stímané osvětlení mohou ovlivnit chování dálkového ovladače.



# Základní přehled

## 1. Infračervený (IrDA) přijímač

Vždy namířte dálkové ovládání směrem na hlavu robota

## 2. Svítící oči

Blikají a pohybují se, když vykonává příkazy. Dívejte se do jeho očí. Jen tak uvidíte, co si Robosapien X "myslí".

## 3. Audio čidlo

V režimu NASLOUCHÁNÍ dokáže rozpoznávat zvuky.

## 6. Osvětlení dlaní (obou)

Rozsvítí se při pohybu rukou nebo pokud stisknete STOP

## 5. Čidla rukou (obou)

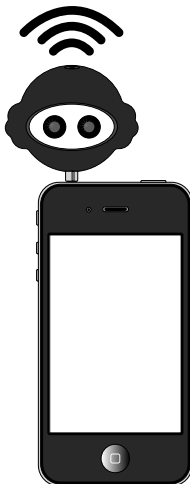
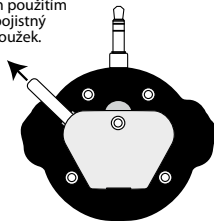
Rozpozná dotyk na konečcích nejdelších prstů.

## 4. Čidla na chodidlech (obou)

Rozpozná jakýkoliv dotyk na přední nebo zadní části chodidla.

**POZNÁMKA:** Vždy namířte dálkové ovládání směrem na hlavu Robosapien X.

Před prvním použitím vytáhněte pojistný papírový proužek.



## INSTRUKCE PRO POUŽITÍ IrDA ADAPTÉRU

IrDA adaptér je kompatibilní s iPhone, iPad, iPod Touch a Android zařízeními. Zasuňte adaptér do 3.5mm jacku pro sluchátka. Pak si podle následujících instrukcí stáhněte a nainstalujte příslušnou aplikaci do vašeho zařízení.

iPhone, iPad a iPod Touch - Navštivte App Store a najděte "WowWee Robo Remote" nebo použijte následující odkaz: [appstore.com/wowweeroboremove](http://appstore.com/wowweeroboremove). Ukažte na Instalovat a pak spusťte aplikaci.

Android - Navštivte Google Play a najděte "WowWee Robo Remote". Ukažte na Instalovat a pak spusťte aplikaci.

Instrukce, jak používat váš chytrý telefon k ovládání Robosapien X jsou uvedeny v této příručce.



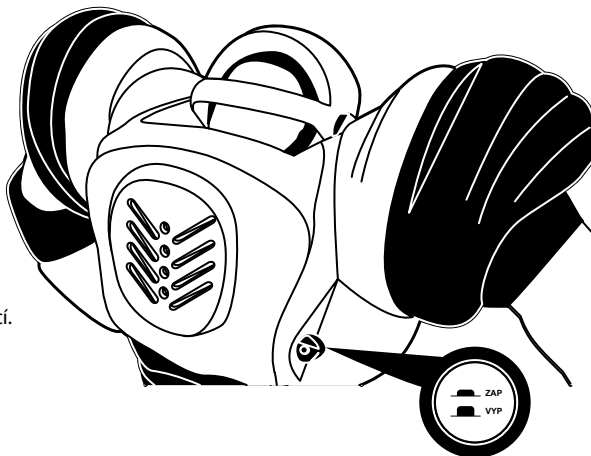
# Příkazová tlačítka a funkce

Robosapien X disponuje 67 lehce dostupnými příkazovými funkcemi.

**Příkazové funkce:**

Přímé ovládání, kombinované akce, projevy, demo režim a programový režim, ve kterém si můžete vytvořit vlastní dynamické sekvence pohybů.

Prozkoumejte multi-úrovňové dálkové ovládání jako cestu k objevování přístupu k hodinám legrace, zábavy a akcí.



## Kde se nachází vypínač pro zapnutí/vypnutí Robosapien X?

- Vypínač naleznete na zádech, pod pravým ramenem.
- Stisknutím tlačítka do polohy ZAP se Robosapien X probudí se zívnutím, protáhne se a řekne: "Uh-huh". Nyní je připraven přijímat vaše příkazy.

## Jak se dostanu k jednotlivým úrovním příkazů pomocí dálkového ovládání?

- Použitím tlačítka SELECT. Tlačítko SELECT funguje jako tříúrovňový přepínač funkcí pro tlačítka na dálkovém ovládání. Stisknete tlačítko SELECT (signalizováno rozsvícením zelené LED), čímž aktivujete všechny funkce popsané na dálkovém ovladači zeleně. Dalším stisknutím tlačítka SELECT (signalizováno rozsvícením oranžové LED) aktivujete všechny funkce popsané na dálkovém ovladači oranžově. Třetím stisknutím tlačítka SELECT (LED nesvítí) aktivujete funkce popsané na dálkovém ovladači červeně.

## K čemu slouží příkazy označené ČERVENĚ?

- Červeně označené příkazy v horní části dálkového ovládání slouží k přímému ovládání pohybů rukou a nohou. Detailnější informace naleznete na stránce 7.
- Červeně označené příkazy v dolní části dálkového ovládání slouží k naprogramování robota. Detailnější informace naleznete na stránkách 13 až 15.

## K čemu slouží příkazy označené ZELENE?

- Zeleně označené příkazy v horní části dálkového ovládání slouží k uskutečnění kombinovaných příkazů a sekvencí ("zvedání", "házení"). Detailnější informace naleznete na stránce 9.
- Zeleně označené příkazy v dolní části dálkového ovládání slouží k aktivaci a provádění naprogramovaných sekvencí. Detailnější informace naleznete na stránkách 13 až 15.

## K čemu slouží příkazy označené ORANŽOVĚ?

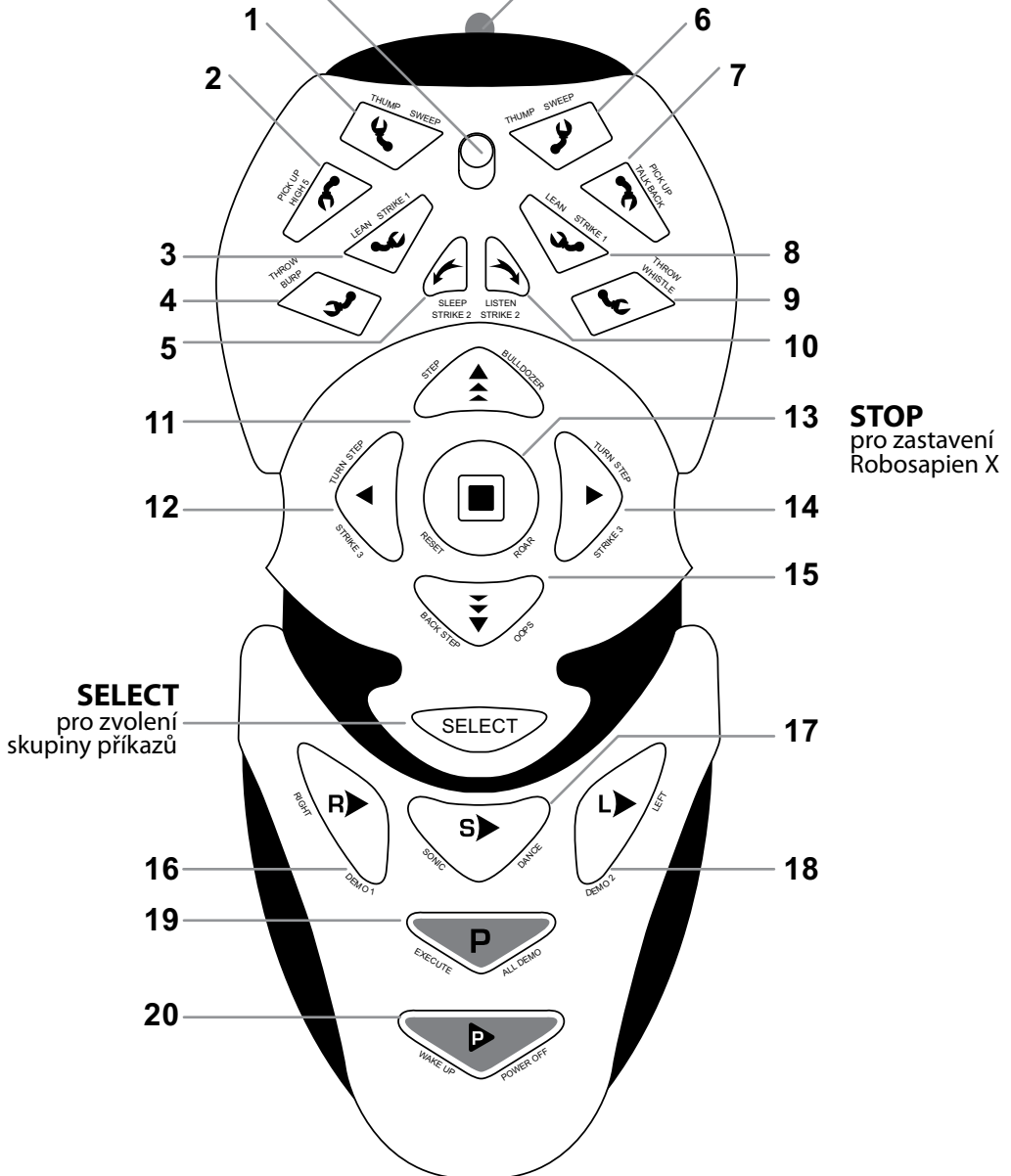
- Oranžově označené příkazy v horní části dálkového ovládání slouží k aktivování funkcí spojených s projevy robota ("říhnutí", "plácnutí si dlaní"). Detailnější informace naleznete na stránce 11.
- Oranžově označené příkazy v dolní části dálkového ovládání slouží k aktivaci jedné z předprogramovaných sekvencí. Detailnější informace naleznete na stránce 12.



# Dálkové ovládání

LED Indikátor zvolené skupiny příkazů

IrDA vysílač



## POZNÁMKA:

Tlačítka na LEVÉ straně dálkového ovládání ovládají PRAVOU stranu Robosapien X.  
Tlačítka na PRAVÉ straně dálkového ovládání ovládají LEVOU stranu Robosapien X.  
Všechny tyto instrukce a směry pohybu jsou chápány z pohledu toho, ke komu je Robosapien X otočen čelem.

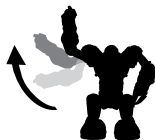


# ČERVENÉ PŘÍKAZY

horní část dálkového ovládání

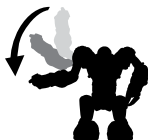
Červeně označené příkazy v horní části dálkového ovládání slouží k přímému ovládání pohybů rukou a nohou.

## 1 PRAVÁ RUKA NAHORU



Stiskněte 2x pro úplné zdvihnutí ruky nahoru

## 2 PRAVÁ RUKA DOLŮ



Stiskněte 2x pro úplné spuštění ruky dolů

## 3 PRAVÉ PŘEDLOKTÍ DOVNITŘ



Stiskněte 2x pro úplné otočení předloktí dovnitř

## 4 PRAVÉ PŘEDLOKTÍ VEN



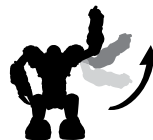
Stiskněte 2x pro úplné otočení předloktí ven

## 5 NAKLONĚNÍ DOPRAVA



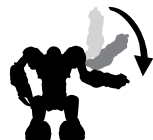
Stiskněte 2x pro úplné naklonění těla doprava

## 6 LEVÁ RUKA NAHORU



Stiskněte 2x pro úplné zdvihnutí ruky nahoru

## 7 LEVÁ RUKA DOLŮ



Stiskněte 2x pro úplné spuštění ruky dolů

## 8 LEVÉ PŘEDLOKTÍ DOVNITŘ



Stiskněte 2x pro úplné otočení předloktí dovnitř

## 9 LEVÉ PŘEDLOKTÍ VEN

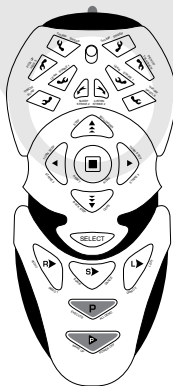
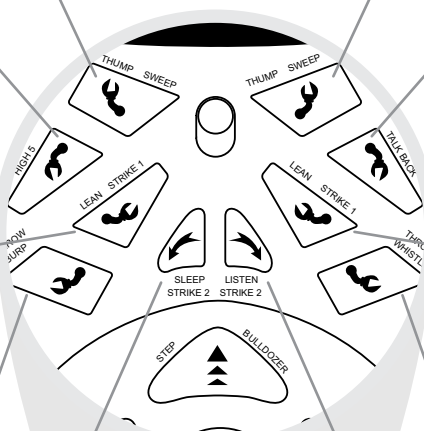


Stiskněte 2x pro úplné otočení předloktí ven

## 10 NAKLONĚNÍ DOLEVA



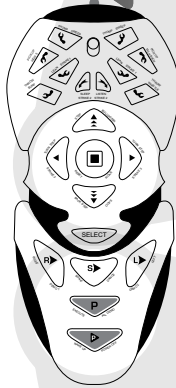
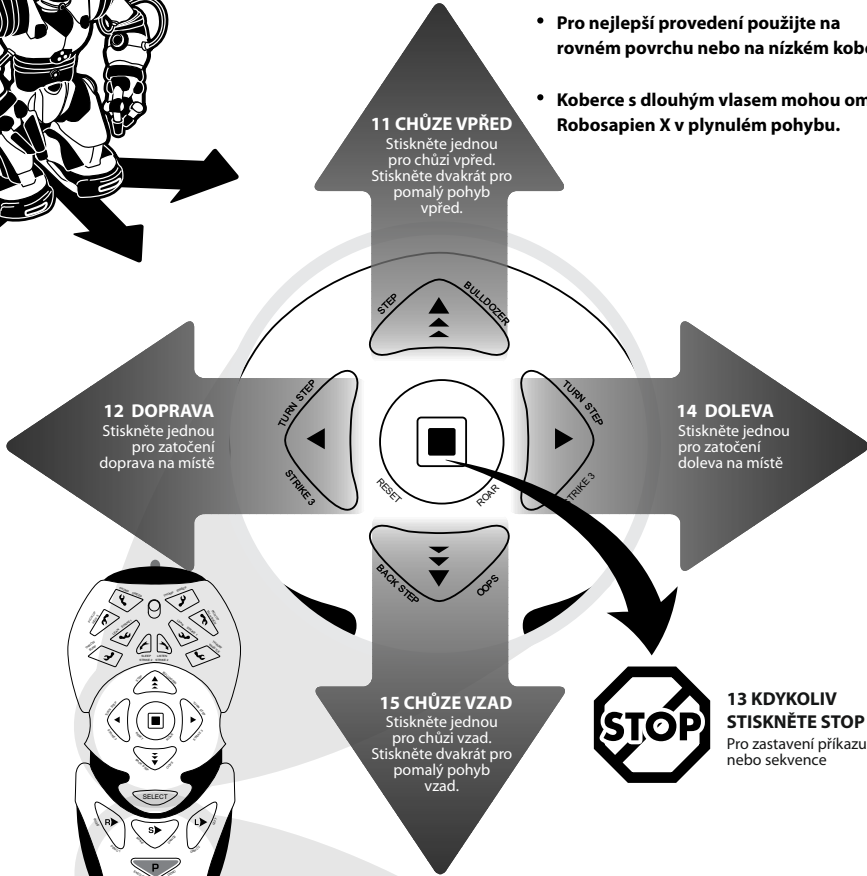
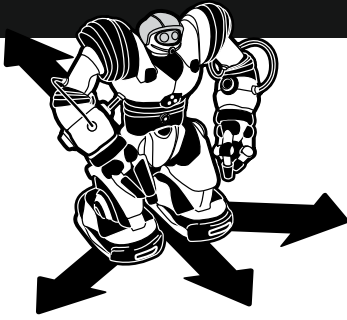
Stiskněte 2x pro úplné naklonění těla doleva



# ČERVENÉ PŘÍKAZY

## střední a dolní část dálkového ovládání

- Pro nejlepší provedení použijte na rovném povrchu nebo na nízkém koberci.
- Koberce s dlouhým vlasem mohou omezovat Robosapien X v plynulém pohybu.



**13 KDYKOLIV STISKNĚTE STOP**  
Pro zastavení příkazu nebo sekvence

**15 CHŮZE VZAD**  
Stiskněte jednou pro chůzi vzad. Stiskněte dvakrát pro pomalý pohyb vzad.

**12 DOPRAVA**  
Stiskněte jednou pro zatočení doprava na místě

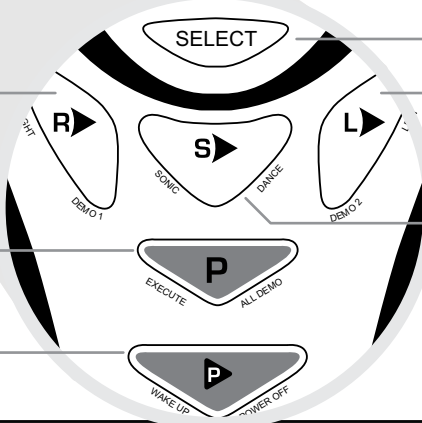
**14 DOLEVA**  
Stiskněte jednou pro zatočení doleva na místě

**11 CHŮZE VPŘED**  
Stiskněte jednou pro chůzi vpřed. Stiskněte dvakrát pro pomalý pohyb vpřed.

**16 Pravé čidlo**  
Program pro dotyk čidla na prstech pravé ruky

**19 Hlavní program**  
Hlavní program pro spojení až 14ti kroků a sekvencí

**20 Přehrání programu**



**Tlačítko SELECT**

**18 Levé čidlo**  
Program pro dotyk čidla na prstech levé ruky

**17 Audio čidlo**  
Program v závislosti na podnětech audio čidla.

**Programování je popsáno na stránkách 13-15.**



# ZELENÉ PŘÍKAZY

horní část dálkového ovládání

Zeleně označené příkazy v horní části dálkového ovládání slouží k uskutečnění kombinovaných příkazů a sekvencí ("zvedání", "házění").



Pro přístup k příkazům označeným Zeleně stiskněte jednou tlačítko **SELECT**. LED indikátor se rozsvítí a zůstane svítit jako signalizace vybrané skupiny příkazů.

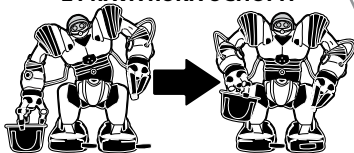
## 1 PRAVÁ RUKA BOUCHNUTÍ

Robosapien X zvedne pravou ruku a následně ji prudce spustí dolů.

## 6 LEVÁ RUKA BOUCHNUTÍ

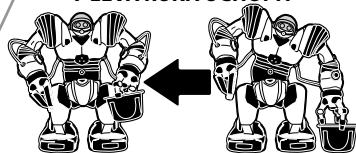
Robosapien X zvedne levou ruku a následně ji prudce spustí dolů.

## 2 PRAVÁ RUKA UCHOPIT



Nejprve položte dodávaný kbelík blízko pravé nohy Robosapien X. (jak ukazuje obrázek). Po stisknutí tlačítka robot tento kbelík uchopí.

## 7 LEVÁ RUKA UCHOPIT



Nejprve položte dodávaný kbelík blízko levé nohy Robosapien X. (jak ukazuje obrázek). Po stisknutí tlačítka robot tento kbelík uchopí.

## 3 ZAKLONIT SE

Robosapien X se mírně zakloní a obě ruce otevře (otevírá náruč).

## 8 PŘEDKLONIT SE

Robosapien X se mírně předkloní a obě ruce otevře (zavírá náruč).

## 4 PRAVÁ RUKA HODIT

Pokud Robosapien X již drží kyblík v pravé ruce, po stisknutí tlačítka ho zahodí.

## 9 LEVÁ RUKA HODIT

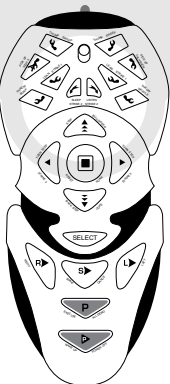
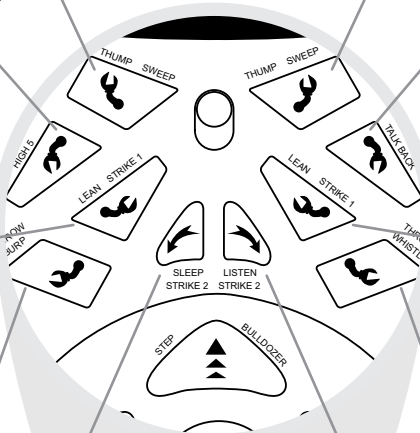
Pokud Robosapien X již drží kyblík v levé ruce, po stisknutí tlačítka ho zahodí.

## 5 SPÁNEK

Robosapien X přejde do režimu spánku (všechna čidla jsou deaktivována). Pokud ho potřebujete probudit, stiskněte STOP nebo WAKE UP (více na straně 10). Asi po 2 hodinách nepřetržitého spánku se z důvodu šetření baterii automaticky vypne.

## 10 NASLOUCHÁNÍ

Robosapien X reaguje na zvuky nebo vykoná naprogramované zvukové instrukce, které dokáže detekovat díky zvukovému čidlu. (Více naleznete na straně 14. Pokud se ho dotknete, odpoví typickým zabručením.



# ZELENÉ PŘÍKAZY

střední a dolní část dálkového ovládání

Zeleně označené příkazy v dolní části dálkového ovládání slouží k aktivaci a provádění naprogramovaných sekvencí.

## 12 OTOČENÍ DOPRAVA

Otočí Robosapien X o 45° doprava.

## 11 DVA KROKY VPŘED

Robosapien X udělá dva kroky vpřed.

## 13 RESTART

Nastaví Robosapien X do jeho standardní pozice.

## 15 DVA KROKY VZAD

Robosapien X udělá dva kroky vzad.

## 14 OTOČENÍ DOLEVA

Otočí Robosapien X o 45° doleva.

## 16 PRÁVÉ ČIDLO Výkonání programu

Po dotknutí se čidla na pravé ruce vykoná naprogramovanou činnost. Více o programování dotykových čidel naleznete na straně 13.

## TLAČÍTKO SELECT

Stiskněte jednou pro přepnutí na ZELENÉ příkazy. Opětovným stisknutím pro přepnutí na ORANŽOVÉ příkazy.

## 19 HLAVNÍ PROGRAM Výkonání programu

Vykoná všechny naprogramované sekvence hlavního programu. Více o programování hlavního programu naleznete na straně 15.

## 16 LEVÉ ČIDLO Výkonání programu

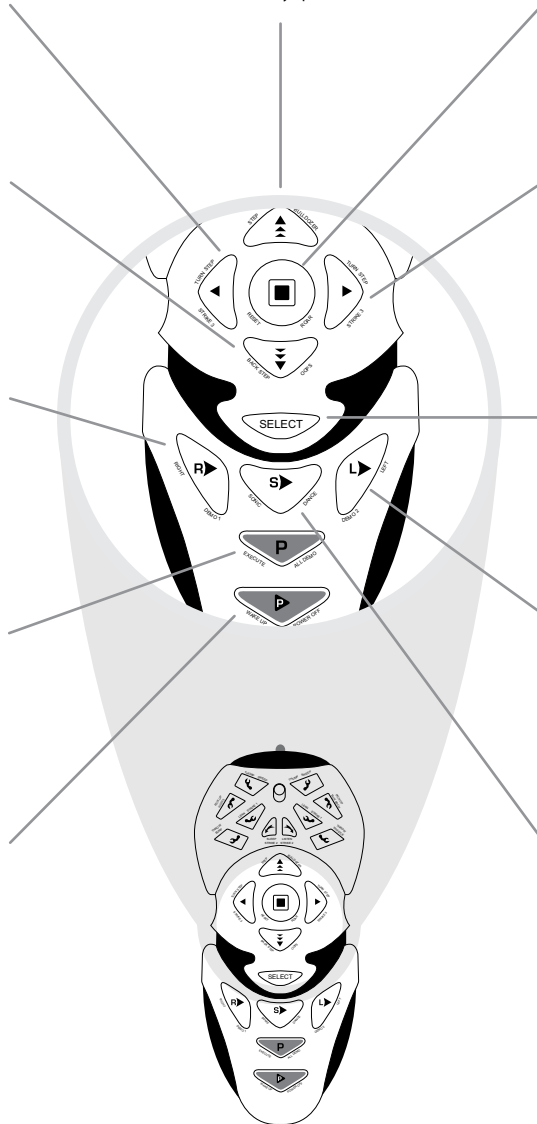
Po dotknutí se čidla na levé ruce vykoná naprogramovanou činnost. Více o programování dotykových čidel naleznete na straně 13.

## 20 PROBUDIT

Robosapien X provede činnost, definovanou pro jeho probuzení ze spánku.

## 17 AUDIO ČIDLO Výkonání programu

Vykoná programovou činnost v závislosti na podnětech audio čidla. Více o programování audio čidla naleznete na straně 14.



# ORANŽOVÉ PŘÍKAZY

horní část dálkového ovládání

Oranžově označené příkazy v horní části dálkového ovládání slouží k aktivování funkcí spojených s projevem robota ("říhnutí", "plácnutí si dlaní").



Pro přístup k příkazům označeným Oranžově stiskněte dvakrát tlačítko **SELECT**. LED indikátor se rozsvítí a zůstane svítit jako signalizace vybrané skupiny příkazů.

## 1 PRAVÁ RUKA MÁCHNOUT

Robosapien X máchne pravou rukou s nakloněním v pase.

## 2 PŘÁTELSKÉ PLÁCNUTÍ

Robosapien X se natáhne a zdvihne ruku v očekávání, že ho plácnete do dlaně (pozdrav známý jako High 5).

## 3 PRAVÁ RUKA HOZENÍ

Robosapien X provede pohyb rukou shora směrem dolů, odpovídající pohybu házení balónku za doprovodu zvuku "Hoy-yah!".

## 4 ŘÍHNUTÍ

Špičková technologie neznamená lepší vychování u stolu.

## 5 PRAVÁ RUKA SEKNUTÍ

Robosapien X provede pohyb rukou shora směrem dolů, odpovídající seknutí jako v "karate" za doprovodu zvuku "Hoy-yah, oOo."

## 6 LEVÁ RUKA MÁCHNOUT

Robosapien X máchne levou rukou s nakloněním v pase.

## 7 ODMLOUVÁNÍ

Robosapien X bude gestikulovat a povídat jako při odmlouvání.

## 8 LEVÁ RUKA HOZENÍ

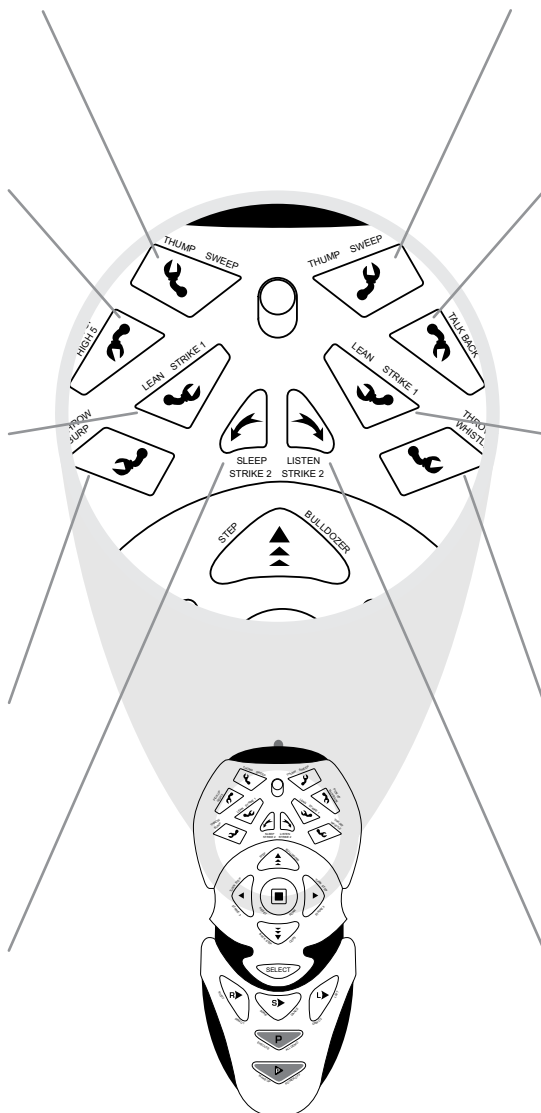
Robosapien X provede pohyb rukou shora směrem dolů, odpovídající pohybu házení balónku za doprovodu zvuku "Hoy-yah!".

## 9 OBDIVNÉ ZAPÍSKÁNÍ

Robosapien X zapíská, jako když něco nebo někoho obdivuje.

## 10 LEVÁ RUKA SEKNUTÍ

Robosapien X provede pohyb rukou shora směrem dolů, odpovídající seknutí jako v "karate" za doprovodu zvuku "Hoy-yah, oOo."



# ORANŽOVÉ PŘÍKAZY

střední a dolní část dálkového ovládání

Oranžově označené příkazy v dolní části dálkového ovládání slouží k aktivaci jedné z předprogramovaných sekvencí.

## 12 PRAVÁ RUKA UDEŘIT

Robosapien X provede pohyb ramenem i předloktím směrem dovnitř s nakloněním těla.

## 11 BULDOZER

Robosapien X udělá 8 kroků vpřed. V tomto režimu se nedoporučuje stavět se mu do cesty!

## 13 ZASTRAŠENÍ

Robosapien X zdvihne obě ruce a zařve!

## 15 OOPS!

Ooop's. Budete ho muset omluvit, asi snědl něco špatného.

## 14 LEVÁ RUKA UDEŘIT

Robosapien X provede pohyb ramenem i předloktím směrem dovnitř s nakloněním těla.

## 16 DEMO1 KARATE

Robosapien X předvede sekání jako v karate.

## TLAČÍTKO SELECT

Stiskněte jednou pro přepnutí na ZELENÉ příkazy. Opětovným stisknutím pro přepnutí na ORANŽOVÉ příkazy.

## 19 VŠECHNA DEMA

Vykoná všechny 3 předprogramované DEMA sekvence za sebou.

## 18 DEMO2 NESLUŠNÉ CHOVÁNÍ

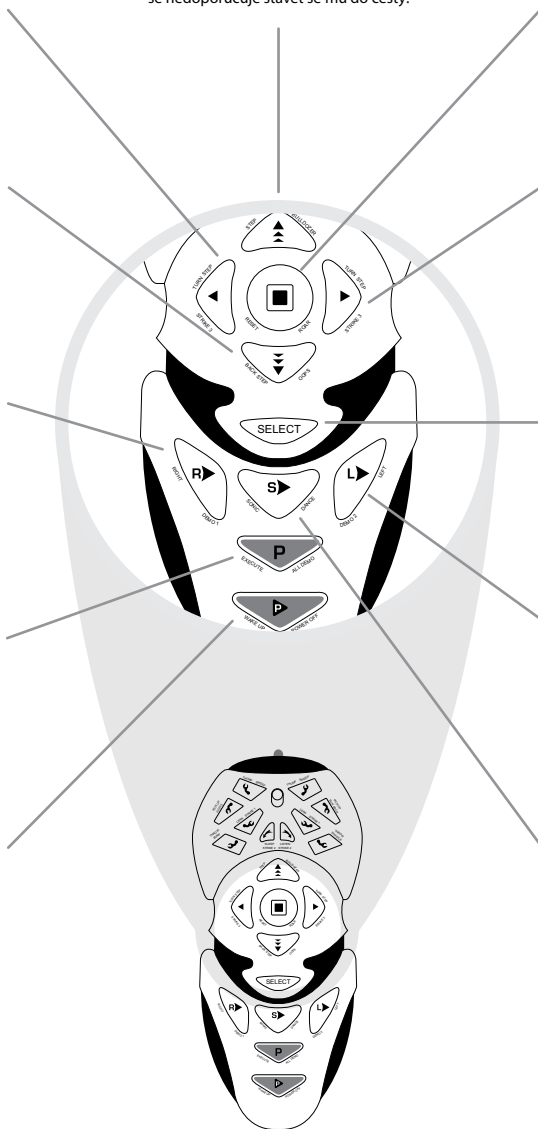
Robosapien X předvede sekvenci neslušného chování.

## 20 VYPNOUT

Robosapien X se úplně vypne. Pro jeho opětovné spuštění stisknete tlačítko ZAP/VYP do polohy VYP, a následně do polohy ZAP (provedete vlastní restart).

## 17 DEMO3 TANEC

Robosapien X vám ukáže jeho taneční dovednosti. Že má ale pohyby!?



# PROGRAMOVACÍ REŽIM

## dotyková čidla

Robosapien X má tři čidla a jeden Hlavní program, ke kterým lze přiřadit (naprogramovat) různé činnosti, má Robosapien X provést. Dálkové ovládání nabízí přístup k unikátnímu programovacímu prostředí.



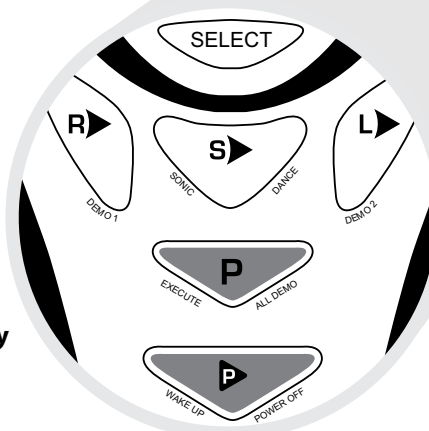
### 1 Program čidla pravé ruky ( ) #16

### 2 Program čidla levé ruky ( ) #18

### 3 Program audio čidla ( ) #17

### 4 Hlavní program ( ) #19

Robosapien X dokáže reagovat, pokud se dotknete některého z čidel umístěných na jeho prstech rukou nebo špičkách a patách chodidel. Stejně tak je dokáže využít pro pohyb mezi překážkami.



### Programování čidla pravé a levé ruky

- Ujistěte se, že je dálkové ovládání ve standardním režimu (LED Indikátor nesvítí)
- Stiskněte jednou tlačítko pro programování Pravé nebo Levé ruky (Robosapien X zamručí pro potvrzení, že je v režimu programování a Pravé/Levé oko bliká červeně).
- Nyní zadejte následujících 6 kroků (stlačení tlačítka SELECT se do kroků nepočítá). Například tlačítka :  
**Chůze vpřed, Pravá ruka ven, Levá ruka ven,  ,  , Zastrášení (ROAR), Naklonění doprava a Naklonění doleva.**
- Robosapien X nyní provede pro kontrolu zopakování celé naprogramované sekvence činností.
- Pokud chcete zadat program s méně než 6ti kroky, je nutné po zadání potřebných kroků 'ukončit programování' stlačením tlačítka **Přehrání programu**  . Například: **Chůze vpřed, Doprava,  ,  , Přátelské plácnutí (High 5), Přehrání programu  .**
- Pro aktivaci čidla se dotkněte prostředníčku nebo špičky/paty podle toho, pro jaké čidlo chcete spustit program. Alternativně lze jednou stisknout SELECT (režim pro Zelené příkazy) a následně tlačítko pro Vykonání programu čidla Pravé  nebo Levé  ruky podle toho, na které ruce chcete čidlo nastavit. Po dokončení Robosapien X provede zopakování celé naprogramované sekvence.

### Vymazání / Pozastavení programu

- Pro vymazání programu a nastavení standardního stiskněte jednou tlačítko Pravého  nebo Levého  čidla, a po něm tlačítko **Přehrání programu**  . Tím dojde k vymazání programu.
- Vypnutím Robosapien X pomocí tlačítka ZAP/VYP dojde rovněž k vymazání programu.
- Pokud použijete tlačítko Spánek, Robosapien X si bude program pamatovat po celou dobu spánku, tedy než se asi po 2 hodinách nepřetržitého spánku automaticky vypne.



# PROGRAMOVACÍ REŽIM

audio čidla

Robosapien X může být naprogramován jako "strážce pokoje" nebo může dokonce začít tancovat na vaši oblíbenou hudbu, díky vestavěnému Programu audio čidla.



## Program audio čidla

- a Ujistěte se, že je dálkové ovládání ve standardním režimu (LED Indikátor nesvítí)

- b Stiskněte jednou tlačítko Program audio čidla  (Robosapien X zamručí a obě oči začnou blikat červeně (režim programování).

- c Nyní zadejte následujících 6 kroků (stlačení tlačítka SELECT se do kroků nepočítá).

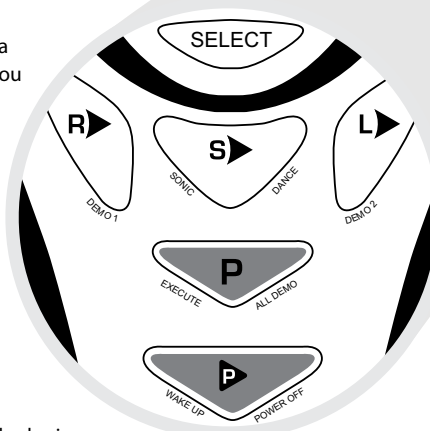
Například tlačítka :

**Chůze vpřed, Pravá ruka ven, Stop,**

 ,  , **Zastrašení (ROAR),**

**Naklonění doprava a Naklonění doleva.**

Robosapien X nyní provede pro kontrolu zopakování celé naprogramované sekvence činností.



- d Pokud chcete zadat program s méně než 6ti kroky, je nutné po zadání potřebných kroků 'ukončit programování' stlačením tlačítka **Přehrání programu**  .  
Například: **Chůze vpřed,**  ,  , **Přátelské plácnutí (High 5), Chůze vzad,**  
**Přehrání programu**  .

- e Pro zopakování celé sekvence činností stiskněte tlačítko SELECT (LED Indikátor se rozsvítí zeleně) a následně tlačítko Program audio čidla  . Robosapien X předvede celý zadaný program.

- f Pro přepnutí Robosapien X do režimu NASLOUCHÁNÍ stiskněte jednou tlačítko SELECT (LED Indikátor se rozsvítí zeleně) a následně tlačítko Naslouchání  . Robosapien X nyní čeká na ostrý zvuk, jako je například tlesknutí, nebo až se dotknete jeho těla. Potom předvede celý zadaný program.

## Vymazání / Pozastavení programu

- a Pro vymazání programu a nastavení standardního stiskněte jednou tlačítko Program audio čidla  a následně **Přehrání programu**  . Tím dojde k vymazání programu.
- b Vypnutím Robosapien X pomocí tlačítka ZAP/VYP dojde rovněž k vymazání programu.
- c Pokud použijete tlačítko Spánek (SELECT, SLEEP), Robosapien X si bude program pamatovat po celou dobu spánku, tedy než se asi po 2 hodinách nepřetržitého spánku automaticky vypne.



# PROGRAMOVACÍ REŽIM

## Hlavní program

Hlavní funkcí Robosapien X je, že může být naprogramován pomocí dílčích programů. Hlavní program nabízí možnost vytvořit program, sestávající až ze 14 činností a vytvořit tak ještě zajímavější pohyby a chování přesně podle vašich představ. Do tohoto programu lze začlenit kterýkoliv z programů přiřazených k čidlům.



### Hlavní program

- Ujistěte se, že je dálkové ovládání v režimu ČERVENÝCH PŘÍKAZŮ (LED Indikátor nesvítí)
- Stiskněte jednou tlačítko **Hlavní program** . Robosapien X zamručí pro potvrzení, že se nachází v režimu programování.
- Nyní zadejte 14 kroků (stlačení tlačítka SELECT se do kroků nepočítá) pro sestavení **Hlavního programu**. Při zadávání využijte zkušeností, které jste získali při programování čidel (strana 13).
- Robosapien X po dokončení všech 14ti kroků provede pro kontrolu zopakování celého Hlavního programu.
- Pokud chcete zadat program s méně než 14ti kroky, je nutné po zadání potřebných kroků 'ukončit programování' stlačením tlačítka **Přehrání programu** . Například: **Chůze vpřed**, **Otočení doprava**, **Chůze vzad otočení doleva**, **Chůze vzad**, , , **Přátelské plácnutí** (High 5), **Přehrání programu** .
- Kdykoliv bude chtít tento Hlavní program spustit, stiskněte jednou tlačítko **Přehrání programu** .
- Pro spuštění Hlavního programu bez programů pro čidla stiskněte tlačítko SELECT a potom **Hlavní program** .

### Vymazání / Pozastavení programu

- Pro vymazání **Hlavního programu** stiskněte jednou tlačítko **Hlavní program** a následně tlačítko **Přehrání programu** . Robot řekne "OUAH", čímž potvrdí vymazání Hlavního programu.
- Vypnutím Robosapien X pomocí tlačítka ZAP/VYP dojde rovněž k vymazání Hlavního programu.
- Pokud použijete tlačítko Spánek (SELECT, SLEEP), Robosapien X si bude program pamatovat po celou dobu spánku, tedy než se asi po 2 hodinách nepřetržitého spánku automaticky vypne.

### Rozšíření programu

- 14 kroků Hlavního programu můžete rozšířit, tak, že do něj vložíte kterýkoliv z programů, vytvořených pro jedno ze tří čidel. Programy čidel lze do Hlavního programu vkládat kdekoli a v libovolném pořadí.
- Nejprve si připravte - naprogramujte Programy čidel (popis naleznete na stránkách 13 a 14).
- Stiskněte **Hlavní program** pro nastavení programování. Stiskněte SELECT a následně libovolně , , . Vložení programu čidla zabírá pouze 1 krok (ze 14) z Hlavního programu. Opakujte vkládání dle potřeby. Při ověřování zadaných Programů čidel budou všechny tyto kroky bez pauzy přehrány.
- Zadejte tedy svůj program jako obvykle. Tam, kde potřebujete, vložte Programy čidel. Při přehrávání Hlavního programu bude robot čekat na impulzy z čidel tam, kde jste je vložili. Například: **Chůze vpřed**, **Chůze vzad**, , , , , **Stop**, , , , , **Stop**, , , , , **Levá ruka nahoru**, , , , , **Přehrání programu** .



Pokud se během používání Robosapien X setkáte s problémem, zkuste nejdříve najít řešení v následující tabulce.

| Problém                                                                   | Řešení                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 |
|---------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <b>1.</b> Robosapien X nereaguje na příkazy dálkového ovládání.           | <b>a.</b> Postavte robota na nohy a odstraňte všechny překážky z jeho dosahu. Vypněte ho pokud je zapnutý a opětovně zapněte pomocí tlačítka ZAP/VYP. Při správném postupu uslyšíte zvuk 'živnutí' doprovázející zapnutí robota.                                                                                       |
|                                                                           | <b>b.</b> Pro nejlepší komunikaci postavte robota čelem k vám, na přímou viditelnost mezi hlavou a dálkovým ovládáním ve vzdálenosti max. 3m od dálkového ovladače. V případě znečištění očistěte suchým kapesníkem IrDA přijímač na jeho hlavě.                                                                       |
|                                                                           | <b>c.</b> Zkontrolujte stav a polaritu baterií (+) a (-) v dálkovém ovladači a v nohách robota. Stejně tak i čistotu kontaktů, zda baterie nejsou poškozeny nebo vychýleny.                                                                                                                                            |
|                                                                           | <b>d.</b> Robosapien X může být v PROGRAMOVACÍM REŽIMU ("Příp, příp, příp"). Stiskněte tlačítko Přehrání programu na dolní části dálkového ovládání a následně tlačítko STOP pro standardní chování dálkového ovladače.                                                                                                |
|                                                                           | <b>e.</b> Některé typy osvětlení nebo přímé sluneční záření může narušit infračervený paprsek ještě dříve, než dorazí k čidlu na hlavě robota. Snižte sluneční clonu robota nebo ho umístěte mimo dosah přímého světla nebo zdroje rušení.                                                                             |
|                                                                           | <b>f.</b> Robot ignoruje instrukce z dálkového ovládání po dobu probouzení z režimu spánku. Vyčkejte na dokončení probouzení, potom bude reagovat normálně.                                                                                                                                                            |
| <b>2.</b> Robosapien X má problémy s chůzí.                               | <b>a.</b> Čidla na rukou nebo nohou rozpoznaly před nebo za robotem překážku. Použijte chůzi BULDOZER (SELECT, SELECT, BULDOZER) nebo Chůze vpřed a Chůze vzad pro přesunutí robota z dosahu překážky.                                                                                                                 |
|                                                                           | <b>b.</b> Robot se může obtížněji pohybovat na koberci s vysokým vlasem nebo na kluzkém povrchu. Umístěte robota na koberec s nízkých vlasem nebo na rovnou a tvrdou podlahu nebo povrch.                                                                                                                              |
|                                                                           | <b>c.</b> Něco na chodidlech vadí v pohybu robota. Zkontrolujte, zda se na chodidlech nenachází něco, co mu překází v pohybu. Pokud ano, odstraňte tuto překážku.                                                                                                                                                      |
|                                                                           | <b>d.</b> Při chůzi stiskněte  , nebo stiskněte  dvakrát pokud se robot zastaví. Tím dojde ke zpomalení chůze a robot se pohybuje mnohem stabilněji. |
| <b>3.</b> Robosapien X nereaguje na zvukové podněty v režimu Naslouchání. | <b>a.</b> Po aktivaci režimu NASLOUCHÁNÍ vyčkejte dvě sekundy. Teprve potom vydejte zvuk nebo se dotkněte těla robota.                                                                                                                                                                                                 |
|                                                                           | <b>b.</b> Robosapien X hůře rozpoznává slabé a nevýrazné zvukové signály. Vygenerujte ostrý a jasný zvuk (např. tlesknutí dlaněmi) nebo se rychle a krátce dotkněte těla robota.                                                                                                                                       |
| <b>4.</b> Končetiny robota se nepohybují přesně jak potřebujete.          | <b>a.</b> Změňte postavení rukou a nohou robota do jiné pozice. Je-li končetina plně natažena, použijte ovládací tlačítka pro její přenastavení do jiné pozice.                                                                                                                                                        |
|                                                                           | <b>b.</b> Proveďte restart Robosapien X do standardního postoje. Stiskněte tlačítko SELECT a následně RESTART (STOP).                                                                                                                                                                                                  |
| <b>5.</b> Robosapien X se chová nevyzpytatelně.                           | <b>a.</b> Stiskněte dvakrát tlačítko STOP nebo Robosapien X vypněte a opětovně zapněte.                                                                                                                                                                                                                                |
|                                                                           | <b>b.</b> Baterie jsou téměř vybité. Vyměňte v chodidlech všechny baterie "D" za nové.                                                                                                                                                                                                                                 |
|                                                                           | <b>c.</b> Něco ruší infračervený paprsek. Umístěte dálkové ovládání blíže k hlavě robota nebo přesuňte robota na jiné místo s jiným osvětlením.                                                                                                                                                                        |



# ZÁPISNÍK PROGRAMÁTORA

Použijte tu to stránku pro zapsání vašich oblíbených programů

## R► Program pravého čidla

1

2

3

4

5

6

## S► Audio čidlo

1

2

3

4

5

6

## L► Program levého čidla

1

2

3

4

5

6

## P Hlavní program

1

2

3

4

5

6

7

8

9

10

11

12

13

14





**ROBOSAPIENX™**

A FUSION OF TECHNOLOGY & PERSONALITY



WowWee Group Limited  
Energy Plaza, 301A-C  
92 Granville Road  
T.S.T. East, Hong Kong

WowWee Canada Inc.  
3700 Saint Patrick Street,  
Suite 206,  
Montreal, QC, H4E 1A2, Canada

Dovozce:  
Ingredi Europa s.r.o.  
Formanská 257  
Praha 4 Újezd  
14900, Česká republika

**www.wowwee.com**