

## **Введение**

Поздравляем! Вы стали счастливым обладателем Робосапиена – оптимального сочетания высоких технологий и самостоятельной личности. Он может не только двигаться как механическая игрушка, но реагировать на препятствия, думать и даже выражать свое мнение. Робосапиен станет Вам настоящим компаньоном для игр и веселых развлечений! Кроме разнообразных заложенных в него функций и программ он имеет возможность обучаться. Вы сможете сами моделировать его поведение!

Внимательно прочитайте данную инструкцию пользователя, это поможет вам разобраться в возможностях робота и его внутреннем устройстве.

## **Комплектация:**

(Убедитесь в наличии данных частей)

1. Робот
2. Инфракрасный пульт дистанционного управления
3. Предмет для манипуляций

<http://www.radio-model.ru/>

**Содержание:**

**Стр. 1-2 Введение. Содержание.**

**Стр.3 Установка батарей и информация по их использованию**

**Стр.4 Описание конструкции робота**

**Стр.5 Описание функций робота**

**Стр.6 Пульт дистанционного управления**

**Стр.7 Режим «красных» команд (верхняя часть пульта)**

**Стр.8 Режим «красных» команд (средняя и нижняя части пульта)**

**Стр.9 Режим «зеленых» команд (верхняя часть пульта)**

**Стр.10 Режим «зеленых» команд (средняя и нижняя части пульта)**

**Стр.11 Режим «оранжевых» команд (верхняя часть пульта)**

**Стр.12 Режим «оранжевых» команд (средняя и нижняя части пульта)**

**Стр.13 Режим сенсорного программирования (реагирование на прикосновения)**

**Стр.14 Режим акустического программирования (реагирование на внешние звуки)**

**Стр.15 Режим программирования общих функций**

**Стр. 16 Неполадки и советы по их устранению**

**Стр.17-18 Заметки**

## **Установка батарей и информация по их использованию**

### **Требования к батареям:**

Робосапиен работает от 4-х алколановых (щелочных) батарей размера D (установите по две батареи в каждую ногу робота).

Пульт управления требует 3-х батареек AAA.

### **Установка батарей:**

- Убедитесь, что робот отключен, кнопка-выключатель отжата наружу.
- Откройте крышку отсека для батареек с помощью крестовой отвертки как показано на рисунке.
- Установите рекомендованные к использованию батареи, обращая внимание на соблюдение полярности
- Прижмите крышку отсека для батареек и тщательно закрутите болты.

### **Информация по использованию батарей:**

- Не изымайте батареи вблизи открытого огня. Батареи могут взорваться или потечь.
- Не смешивайте использованные и новые батареи
- Не смешивайте батареи различного типа (например, марганцевые и щелочные). Всегда используйте батареи одного типа.
- Так как в конструкцию отсеков для батарей входят мелкие предметы (болты), взрослым рекомендуется самим устанавливать батареи.
- При установке батарей обращайте внимание на соблюдение полярности.
- Использованные батареи рекомендуется удалять аккуратно, не повреждая самой батареи (не допускать подтекания) или контактов.
- Не замыкайте контакты
- Не пытайтесь вновь зарядить батареи, не подлежащие перезарядке.
- В данной игрушке не рекомендуется использовать аккумуляторы.

### **Индикаторы зарядки батарей:**

Если заряд батарей робота подходит к концу ваш робот начнет двигаться очень медленно.

- В данной ситуации, отключите робота и смените все батареи.

Если заряд батарей пульта управления подходит к концу, кнопки на пульте начнут светиться очень тускло.

- В данной ситуации, смените все батареи в пульте управления.

### **Примечание:**

\*Если батареи совсем разрядились, робот остановится и Вам нужно будет его отключить и сменить все батареи.

\* Открытый солнечный или электрический свет могут помешать прохождению сигнала от пульта управления к роботу. Отодвиньте робота в тень и повторите команду.

## Описание конструкции робота

1. Инфракрасный датчик. Всегда направляйте пульт управления на этот датчик (голову робота).
2. Световые индикаторы глаз. Мерцают и двигаются, когда робот исполняет какую-либо команду или передвигается. Загляните роботу в глаза, что бы понять , о чем он «думает».
3. Акустический датчик. Позволяет роботу «слышать», когда тот находится в режиме восприятия внешних звуков.
4. Сенсорные датчики ног. (Обе ноги) Реагируют на прикосновение к задней или передней части ноги робота.
5. Сенсорные датчики рук. (Обе руку) Реагируют на прикосновения к самому длинному пальцу на руке робота.
6. Огни на ладонях робота загораются при движении руками или при переходе в режим ожидания.

Примечание:

Всегда направляйте пульт управления на голову робота.

## **Описание функций робота**

Робосапиен обладает 67 функциями. Все функции задаются с пульта дистанционного управления и составляют 5 режимов: режим прямого управления, режим комбинации движений, осознанные движения, демонстрационные программы, режим программирования.

### **Где находится выключатель робота?**

Выключатель находится прямо под его правой лопаткой. Нажмите кнопку и робот готов к действию.

Нажмите выключатель и робот оживет, потянется и скажет «Угу!»

### **Как включить пульт управления?**

Нажмите кнопку **SELECT**! Каждая кнопка пульта отвечает как минимум за три различные команды. Если нажать кнопку **SELECT** один раз, кнопки загорятся зеленым светом и Вы получите доступ к режиму «зеленых» команд. Двойное нажатие, переводит в режим «оранжевых» команд.

### **За что отвечают «красные» команды?**

Кнопки в верхней части пульта при режиме «красных» команд обеспечивают прямое управление действиями робота (ногами, руками). Подробная информация – стр.7

Красные кнопки в нижней части пульта используются для программирования робота – подробная информация стр. 13-15.

### **За что отвечают «зеленые» команды?**

Кнопки в верхней части пульта при режиме «зеленых» команд отвечают за комбинацию действий робота (поднять предмет, бросить предмет) Подробная информация – стр.9

Зеленые кнопки в нижней части пульта приводят в действие заложенную Вами программу.

Подробная информация – стр. 13-15

### **За что отвечают «оранжевые» команды?**

Кнопки в верхней части пульта при режиме «оранжевых» команд обеспечивают контроль за осознанными действиями робота (гортанные звуки). Подробная информация – стр.11

Оранжевые кнопки в нижней части пульта приводят в действие 3 демонстрационных программы. Подробная информация – стр. 12.

## **Пульт дистанционного управления**

Индикатор цветового режима

Инфракрасный передатчик

Кнопка STOP

Кнопка SELECT

### **Примечание:**

Пульт управления настроен так, как будто Вы держите Робосапиена в руках лицом к себе. Представьте, что вы управляете актером из суфлерской будки. Если Вы стоите напротив Робосапиена, кнопки пульта управления соответствуют его правой и левой стороне, за его спиной они зеркально противоположны. Для удобства, управляя Роботом сзади, можно переворачивать пульт вниз кнопками.

Левая сторона пульта управляет правой стороной робота и наоборот.

## **Режим «красных» команд (верхняя часть пульта)**

Кнопки красного цвета напрямую управляют всеми движениями робота.

### **1. Правая рука вверх**

Нажмите дважды, чтобы полностью поднять правую руку

### **2. Правая рука вниз**

Нажмите дважды, чтобы полностью опустить правую руку

### **3. Правая рука – поворот к себе**

Нажмите дважды, чтобы полностью повернуть правую руку к себе

### **4. Правая рука – поворот от себя**

Нажмите дважды, чтобы полностью повернуть правую руку от себя

### **7. Левая рука вниз**

Нажмите дважды, чтобы полностью опустить левую руку

### **8. Левая рука – поворот к себе**

Нажмите дважды, чтобы полностью повернуть левую руку к себе

### **9. Левая рука – поворот от себя**

Нажмите дважды, чтобы полностью повернуть левую руку от себя

### **6. Левая рука вверх**

Нажмите дважды, чтобы полностью поднять левую руку вверх

### **5. Поворот тела вправо**

Нажмите один раз, чтобы повернуть тело вправо.

### **10. Поворот тела влево**

Нажмите один раз, чтобы повернуть тело влево

## **Режим «красных» команд (средняя и нижняя части пульта)**

- Для наилучшего результата управляйте роботом на гладкой поверхности или на ковре с коротким ворсом.

- Ковры со средним или длинным ворсом могут слегка затруднять проходимость.

### 11. Ходьба вперед

Нажмите один раз, чтобы робот пошел вперед

Нажмите дважды, чтобы робот пошел вперед медленно

### 12. Поворот направо

Нажмите один раз, чтобы робот повернулся на месте вправо

### 13. Нажмите STOP, чтобы остановить любую команду

### 14. Поворот налево

Нажмите один раз, чтобы робот повернулся на месте влево

### 15. Ходьба назад

Нажмите один раз, чтобы робот пошел назад

Нажмите дважды, чтобы робот пошел назад медленно

### 16. Программирование правого сенсорного датчика

### 17. Кнопка переключения в режим восприятия внешних звуков

### 18. Программирование левого сенсорного датчика

### 19. Программирование общих функций

### 20. Воспроизведение заложенных программ

Более подробно возможности программирования описаны на страницах 13-15

## **Режим «зеленых» команд (верхняя часть пульта)**

Чтобы получить доступ к режиму «зеленых» команд, нажмите кнопку SELECT один раз. На пульте управления загорится индикатор зеленого цвета в подтверждение выбранного режима.

### **1. RIGHT HAND THUMP - Удар правой рукой**

Правая рука робота поднимется и резко опустится сверху вниз

### **2. RIGHT HAND PICK UP - Поднятие предмета правой рукой**

Поместите предмет рядом с правой ногой робота (как показано на рисунке) и он поднимет его вверх.

### **3. LEAN BACKWARD - Наклон назад**

Робосапиен наклоняется назад и разводит руки в сторону.

### **4. RIGHT HAND THROW – Бросок правой рукой**

Если в руках робота находится предмет, нажмите RIGHT HAND THROW и он бросит его

### **5. SLEEP – Переход в режим ожидания**

После нажатия, все «чувства» робота отключаются и чтобы опять включить его, нажмите STOP или WAKE UP (см. стр. 10) После 2-х часов пребывания в этом режиме робот сам отключится, чтобы сохранить энергию.

### **6. LEFT HAND THUMP – Удар левой рукой**

Левая рука робота поднимется и резко опустится сверху вниз.

### **7. LEFT HAND PICK UP - Поднятие предмета левой рукой**

Поместите предмет рядом с левой ногой робота (как показано на рисунке) и он поднимет его вверх.

### **8. LEAN FORWARD – Наклон вперед**

Робосапиен наклонится вперед и прижмет руки к себе.

### **9. LEFT HAND THROW – Бросок левой рукой**

Если в руках робота находится предмет, нажмите LEFT HAND THROW и он бросит его.

### **10. LISTEN – Режим реагирования на внешние звуки.**

Робот реагирует на внешние звуки или похлопывание по его телу ворчанием или любыми другими действиями, которые Вы можете запрограммировать сами. Подробная информация – стр. 14.

## **Режим «зеленых» команд (средняя и нижняя части пульта)**

11. FORWARD STEP – Шаг вперед.

Робот делает 2 шага вперед.

12. RIGHT TURN STEP – Шаг с поворотом направо.

Робот поворачивается на 45 градусов направо.

13. RESET – Перезагрузка

Робот возвращается к изначальным установкам.

14. LEFT TURN STEP – Шаг с поворотом налево

Робот поворачивается на 45 градусов налево.

15. BACKWARD STEP – Шаг назад

Робот делает 2 шага назад.

16. Right Sensor Program Execute - Доступ к программированию правого сенсорного датчика

Робот воспроизводит заложенную вами программу правого сенсорного датчика

Более подробная информация стр. 13

17. Sonic Sensor Program Execute – Доступ к программированию сенсорных датчиков

Робот воспроизводит заложенную Вами программу сенсоров.

Более подробная информация стр. 14

SELECT BUTTON – Кнопка выбора

Нажмите SELECT один раз для доступа к режиму «зеленых» команд или дважды, для доступа к режиму «оранжевых» программ.

18. Left Sensor Program Execute – Доступ к программированию левого сенсорного датчика

Робот воспроизводит заложенную вами программу левого сенсорного датчика

Более подробная информация стр. 13

19. Master Command Program Execute – доступ к режиму общего программирования

Робот воспроизводит заложенную Вами программу общих действий.

Подробная информация – стр. 15

20. Wake Up - Пробуждение

Робосапиен активизируется и готов к действию.

## **Режим «оранжевых» команд (верхняя часть пульта)**

Чтобы получить доступ к режиму «оранжевых» команд, нажмите кнопку SELECT дважды и, в подтверждение выбранного режима, на пульте засветится индикатор оранжевого цвета.

1. RIGHT HAND SWEEP – Взмах правой рукой.

Робот повернется всем корпусом и размашистым жестом правой руки толкнет предмет вперед.

2. HIGH 5 - Приветствие

Робот вытягивается, поднимает обе руки и приветствует Вас криком «Айааа!»

3. RIGHT HAND STRIKE 1 – Удар правой рукой 1

С криком «Хейа!» робот делает удар правым локтем назад.

4. BURP – Отрыжка.

Высокие технологии еще не означают хорошие манеры!

7. TALK BACK – Ответные реплики

Робот ворчит и жестикулирует. Говорливая вам попалась модель!

8. LEFT HAND STRIKE 1 – Удар левой рукой 1

С криком «Хейа!» робот делает удар левым локтем назад.

9. WHISTLE –Свист.

Только послушайте этого Соловья Разбойника!

6. LEFT HAND SWEEP – Взмах левой рукой

Робот повернется всем корпусом и размашистым жестом левой руки толкнет предмет вперед.

5. RIGHT HAND STRIKE 2 – Удар правой рукой 2

Удар правой ладонью вперед с криком «Хейаа», «оОоо»

10. LEFT HAND STRIKE 2 - Удар левой рукой 2

Удар левой ладонью вперед с криком «Хейаа», «оОоо»



## **Режим «оранжевых» команд (средняя и нижняя части пульта)**

### **11. BULLDOZER - Бульдозер**

На протяжении 8 шагов робот толкает предмет вперед. Лучше убраться с его пути!!

### **12. RIGHT HAND STRIKE 3 – Удар правой рукой 3**

Робот бьет правой рукой вперед.

### **14. LEFT HAND STRIKE 3 – Удар левой рукой 3**

Робот бьет левой рукой вперед.

### **13. ROAR - Рык.**

Робот поднимает обе руки вверх и угрожающе рычит.

### **15. OOPS! – Ой!**

Ой, извините уж его. Наверное, что-то не то съел!

### **16. DEMO 1 – Демонстрационная программа 1**

Робот наносит рубящие удары каратэ.

### **17. DANCE DEMO –Демонстрационный танец.**

Робосапиен представляет свои танцевальные способности ...и знаете? Заводит!!

### **SELECT BUTTON - Кнопка выбора**

Нажмите SELECT один раз для доступа к режиму «зеленых» команд или дважды, для доступа к режиму «оранжевых» программ.

### **18. DEMO 2 – демонстрационная программа 2**

Тверд в своих решениях!!

### **19. ALL DEMO – Демонстрационные программы**

Презентация всех 3-х заложенных демонстрационных программ одна за другой.

### **20. POWER OFF – Отключение.**

При нажатии этой кнопки, робот полностью отключается. Чтобы вновь его активировать нажмите кнопку выключателя на его спине дважды.

## **Режим сенсорного программирования (реагирование на прикосновения)**

Вы можете сами запрограммировать реакцию робота на 3 сенсорных датчика или задать общую программу его действий. Для этого воспользуйтесь 4-мя специальными режимами программирования:

- 1) **Right Sensor Program №16** программирование правого сенсорного датчика (реакция на прикосновения)
- 2) **Left Sensor Program №18** программирование левого сенсорного датчика (реакция на прикосновения)
- 3) **Sonic Sensor Program №17** программирование акустического сенсорного датчика (реакция на внешние звуки)
- 4) **Master Program №19** программирование общих действий робота

### **о Сенсорные датчики:**

Сенсорные датчики на пальцах рук, пятках и пальцах ног робота реагируют на прикосновения к этим частям его тела, а также активизируются в ситуации, когда Робосапиен натывается на предмет или препятствие. Вы можете заложить свою программу реакции робота на эти прикосновения.

### **о Программирование сенсорных датчиков левой и правой стороны робота:**

- a) Убедитесь, что пульт управления находится в нейтральном режиме (цветовой датчик в верхней части пульта выключен).
- b) Нажмите кнопки **Right** или **Left Sensor Program** один раз. Робот ответит вам – «Бип!», что означает, вы можете преступать к программированию.
- c) Вы можете задать до 6 шагов (Нажатие кнопки **SELECT** шагом не считается). Например: **Walk Forward** – Ходьба вперед, **Right Arm Out** правая рука от себя, **Left Arm Out** – левая рука от себя, (**SELECT, SELECT** (для перехода в режим «оранжевых» команд), **ROAR** -Рык), **Tilt Body Right** – Наклон вправо, **Tilt Body Left** – Наклон влево.
- d) Теперь Робосапиен автоматически повторит только что заложенную программу.
- e) Если вы хотите заложить менее 6 шагов, после завершения программирования нажмите кнопку **PROGRAM PLAY ( )** один раз. Например:  
**Walk Forward** – Ходьба вперед, **Turn Right** – поворот направо, (**SELECT, SELECT**) **High 5** - Приветствие, **PROGRAM PLAY ( )**.
- f) Для активации программы реагирования сенсорного датчика дотроньтесь до самого длинного пальца на руке робота, пятки или пальцев на его ноге. Можно так же нажать

кнопку SELECT один раз (перейти в режим «зеленых» команд), а затем кнопки R> или L> в нижней части пульта (в зависимости от той стороны робота, которую Вы программируете), и Робосапиен повторит заложенную вами программу.

**о Сброс/Запись программы**

a) Чтобы сбросить только что заданную программу и вернуться к изначальным настройкам, нажмите кнопку R> или L> в нижней части пульта один раз, а затем кнопку P>. Программа сотрется из памяти.

b) Если полностью отключить робота, программа так же не сохранится.

c) Если нажать кнопку SLEEP, программа останется в памяти робота еще на 2 часа.

## **Режим акустического программирования (реагирование на внешние звуки)**

Робосапиен может стать охранником Вашей комнаты или танцевать под Вашу любимую мелодию. Это возможно благодаря встроенному акустическому датчику, который позволяет роботу реагировать на внешние звуки.

### **о Программирование акустического датчика:**

- a) Убедитесь, что пульт управления находится в нейтральном режиме (цветовой датчик в верхней части пульта выключен).
- b) Нажмите кнопку **Sonic Sensor Program** один раз. Робот ответит вам – «Бип!», что означает, вы можете приступать к программированию.
- c) Вы можете задать до 6 шагов (Нажатие кнопки **SELECT** шагом не считается). Например: **Walk Forward** – Ходьба вперед, **Right Arm Out** правая рука от себя, **Left Arm Out** – левая рука от себя, (**SELECT, SELECT** (для перехода в режим «оранжевых » команд), **ROAR** -Рык), **Tilt Body Right** – Наклон вправо, **Tilt Body Left** – Наклон влево.

Теперь Робосапиен автоматически повторит только что заложенную программу.

- d) Если вы хотите заложить менее 6 шагов, после завершения программирования нажмите кнопку **PROGRAM PLAY ( )** один раз. Например:

**Walk Forward** – Ходьба вперед, **Turn Right** – поворот направо, (**SELECT, SELECT**) **High 5** - Приветствие, **PROGRAM PLAY ( )**.

- e) Для активации программы нажмите **SELECT** один раз (цветовой индикатор на пульте управления загорится зеленым светом), затем **S>** (акустический сенсор).
- f) Что бы проверить заложенную реакцию робота на звуки, нажмите **SELECT**, а затем **LISTEN**. Теперь, он будет ждать громкого звука или похлопывания по его телу, чтобы активировать программу реагирования, заложенную Вами.

### **о Сброс/Запись программы:**

- a) Чтобы сбросить только что заданную программу и вернуться к изначальным настройкам, нажмите **Sonic Program** один раз, затем **PROGRAM PLAY**.
- b) Если полностью отключить робота, программа так же не сохранится.

с) Если нажать кнопку SLEEP( SELECT, SLEEP ) , программа останется в памяти робота еще на 2 часа.

## **Режим программирования общих функций**

Основная черта Робосапиена – в робота можно заложить несколько различных программ, а затем объединить их в одну наблюдать, как робот живет, самостоятельно двигается и реагирует на окружающий мир.

### **о Режим общего программирования:**

- а) Убедитесь, что пульт управления находится в нейтральном режиме (цветовой датчик в верхней части пульта выключен).
- б) Нажмите кнопку MASTER PROGRAM ( ) один раз; Робот ответит вам – «Бип!», что означает, вы можете преступать к программированию.
- с) Вы можете задать до 14 шагов (Нажатие кнопки SELECT шагом не считается). Пример – см. стр. 13
- д) После 14 заложенных шагов, Робосапиен их автоматически повторит.
- е) Если вы хотите заложить менее 6 шагов, после завершения программирования нажмите кнопку PROGRAM PLAY ( ) один раз. Например:  
Walk Forward – Ходьба вперед, Turn Right – поворот направо, (SELECT, SELECT) High 5 - Приветствие, PROGRAM PLAY ( ).
- ф) Что бы активировать программу нажмите PROGRAM PLAY.
- г) Что бы активировать программу без объединения с программами сенсоров, нажмите SELECT, затем MASTER PROGRAM.

### **о Сброс/Запись программы:**

- а) Что бы сбросить программу нажмите MASTER PROGRAM один раз, затем PROGRAM PLAY. Робот ответит Вам «Ага!», чтобы подтвердить удаление программы.
- б) Если полностью отключить робота, программа так же не сохранится.
- с) Если вы хотите сохранить введенную Вами программу, нажмите Sleep (SELECT-SLEEP), и программа останется в памяти робота до 2-х часов.

### о Объединение программ:

- a) Вы можете увеличить 14 шагов общего программирования путем объединения с программами сенсорных датчиков в любой последовательности.
- b) Прежде всего запрограммируйте реакцию робота на активацию сенсоров. (см. Стр. 13-14).
- c) Нажмите **Master Program**, что бы начать программирование общих функций. Нажмите **SELECT**, затем **R>**, **S>** или **L>**. Программы датчиков станут одним из шагов в Вашей общей программе. То же можно сделать и с другими программами сенсоров. Во время демонстрации все действия робота будут идти одно за другим без пауз и перерывов.
- d) Для того, чтобы Робосапиен делал паузу перед каждой программой сенсорных , войдите в режим программирования общих действий, нажмите **R>**, **S>** или **L>** как один шаг. Во время презентации робот остановится в начале любой программы сенсоров и будет ждать звука или касания. Например: **WALK FORWARD** – Ходьба вперед, **WALK BACKWARD** – Ходьба назад, ( - **R>**), **R>**, ( - **STOP**), ( - **L>**), **L>**, **STOP**, ( - **S>**), **LEFT ARM UP** – Левая рука вверх, ( - **S>**), **S>**, **S>**, **PROGRAM PLAY**.

## Неполадки и советы по их устранению

Если у Вас возникли трудности в управлении роботом, обратитесь к данному справочнику:

Проблема

Решение

Робосапиен не отвечает на команды с пульта управления.

- a) Установите робота в строго вертикальное положение, уберите препятствия с его пути, затем нажмите кнопку выключателя **until you hear the yawning power up sequence**.
- b) Для более лучшего приема команд, убедитесь, что ничто не мешает прохождению сигнала от пульта к роботу. Всегда направляйте пульт в голову робота и соблюдайте дистанцию (максимально 3 м).
- c) Убедитесь, что батареи установлены правильно и ничего не препятствует соединению контактов.
- d) Робосапиен может находиться в режиме программирования (на каждую команду он будет отвечать звуковым сигналом). Нажмите кнопку **PROGRAM PLAY** в верхней части пульта, затем кнопку **STOP**, что бы вернуться к обычному режиму.
- e) Робота «ослепил» солнечный или электрический свет, что мешает прохождению сигнала. Попробуйте опустить его забрало или уберите из интенсивно освещенной зоны.
- f) Робот не реагирует на команды, так как находится в процессе пробуждения. Просто подождите пару секунд и Робосапиен опять станет послушен.

У Робосапиена проблемы с ходьбой

- a) Сенсорные датчики на руках и ногах робота определили препятствие впереди или позади и не позволяют роботу двигаться дальше. Используйте функцию **BULLDOZER**- Бульдозер (Нажмите кнопку **SELECT** дважды, затем **BULLDOZER**) или используйте **SELECT-STEP** или **SELECT-BACKSTEP**, чтобы заставить робота отойти от препятствия.

b) Управляйте роботом только на твердой поверхности или ковре с коротким ворсом. На траве, длинном ворсе, ткани или песке могут возникнуть проблемы с проходимостью и пробуксовки.

Робосапиен не реагирует на звуки после активации соответствующего режима.

a) Подождите пару секунд робот переключается на выбранный вами режим.

b) Робосапиен не «слышит» звуки на средних и низких частотах. Похлопайте в ладоши или по телу робота.

c) Что-то блокирует ноги робота. Убедитесь, что его путь свободен и ничего не мешает свободе движений.

d) Что-то мешает прохождению сигнала. Подойдите ближе или передвиньте робота в другое место.

Ноги и руки робота двигаются не так, как вы хотите.

a) Руки и ноги робота состоят из нескольких частей, поэтому для более точного движения управляйте ими с помощью нескольких кнопок.

b) Переведите робота в нейтральный режим. Нажмите SELECT, затем кнопку RESET (STOP).

Робот двигается неустойчиво.

a) Нажмите STOP два раза или отключите и опять включите робота.

b) Возможно батарей находятся на грани разрядки. Замените батареи на новые.

c) Что-то мешает прохождению сигнала. Подойдите ближе или передвиньте робота в другое место или другое освещение.

<http://www.radio-model.ru/>