

## Робораптор (Roboraptor). Инструкция.

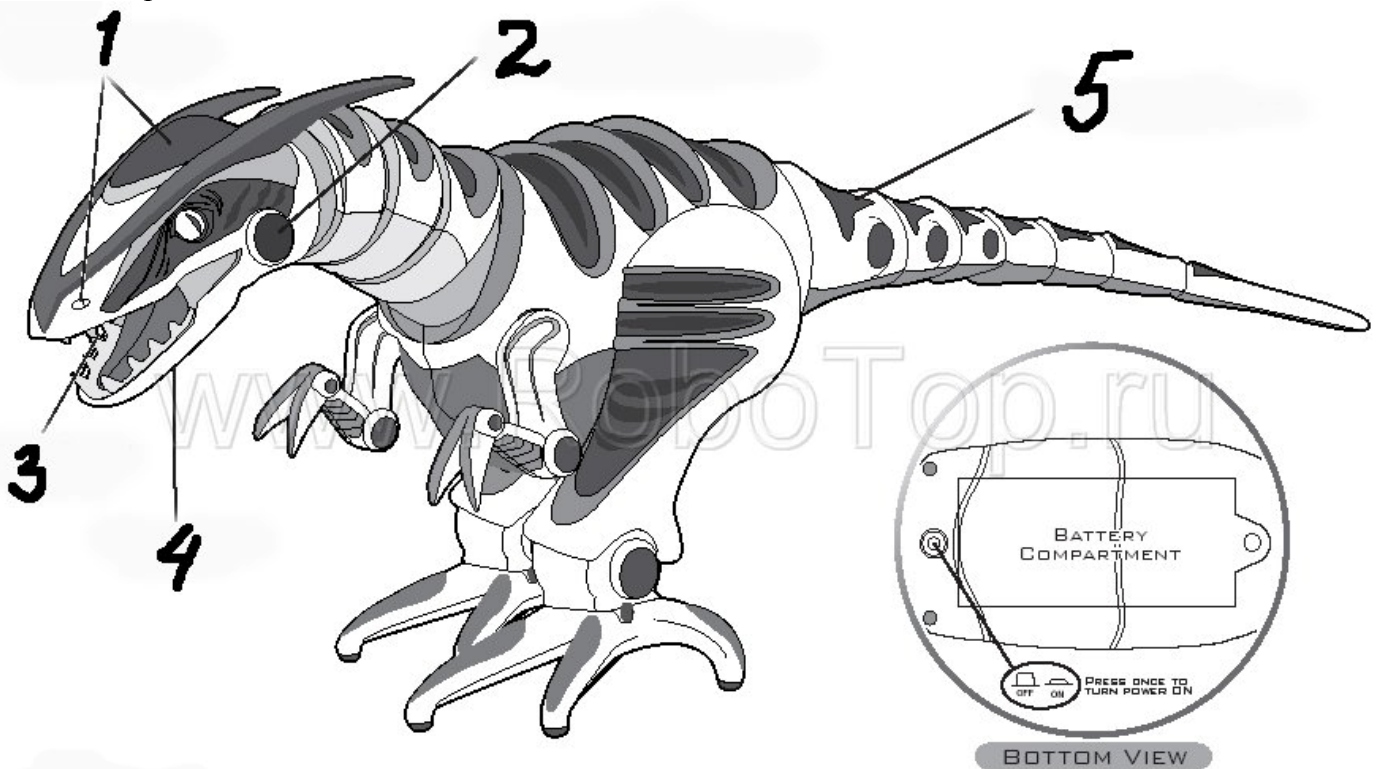
- Распакуйте своего Робораптора

Когда Вы распакуете робота, Вы увидите, что он прикреплен к упаковке при помощи винтиков. Вам понадобится отвертка, чтобы их открутить. Вращайте отвертку против часовой стрелки. Рекомендуется выполнять в присутствии взрослых.

Винтики находятся на обратной стороне подставки для стоп. Впоследствии Робораптор не будет нуждаться в этой подставке.

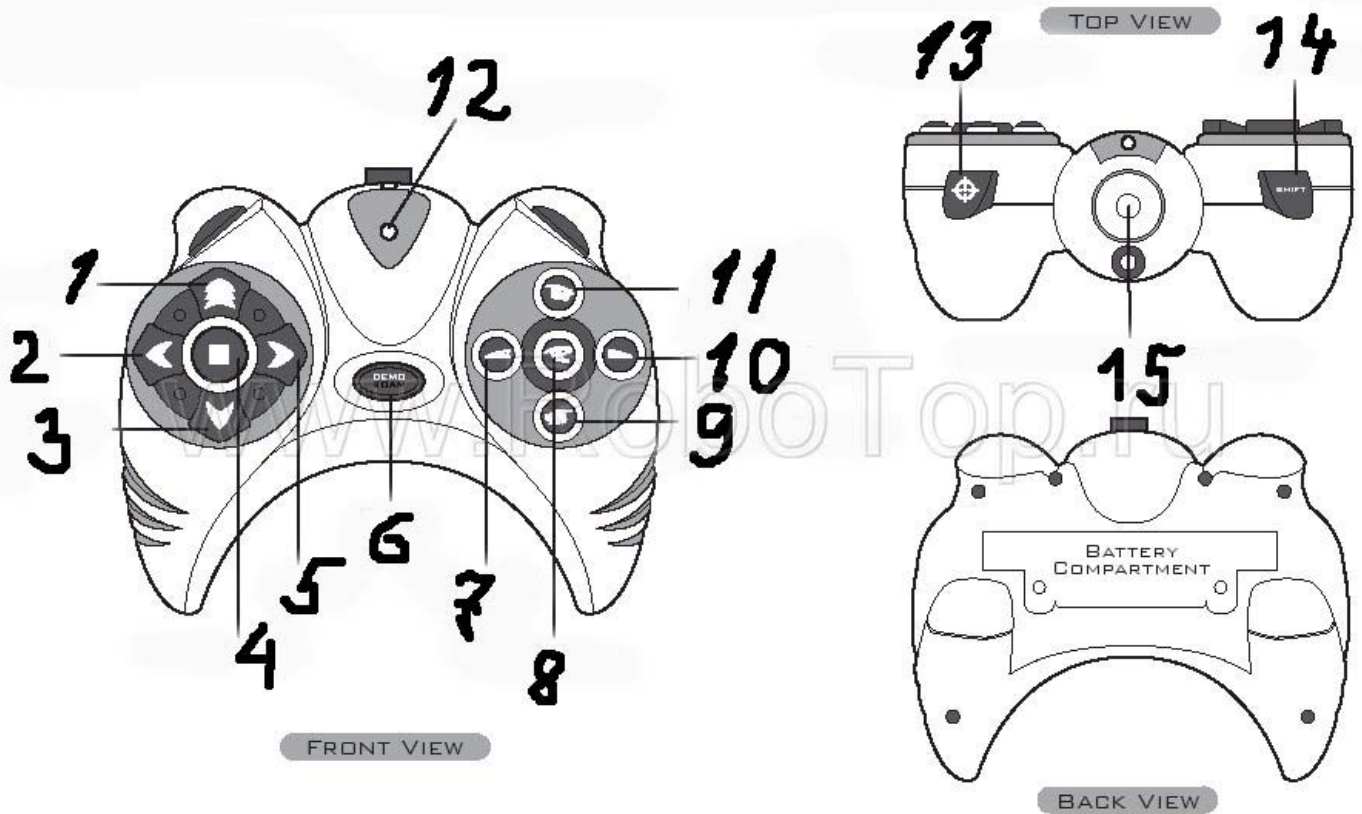
### Робораптор (общие сведения)

1. Сенсоры инфракрасного зрения
2. Стереозвуковые сенсоры
3. Сенсоры касания пасти
4. Сенсоры касания подбородка
5. Сенсоры касания хвоста



Отсек для батареек  
Нажмите один раз, чтобы включить питание

## Джойстик (общие сведения)



### ВИД СПЕРЕДИ

1. Ходьба вперед
2. Поворот налево
3. Ходьба назад
4. Остановить
5. Поворот направо
6. Демонстрация прогулка
7. Движение хвоста влево осторожность
8. Укус режим защиты
9. Движение головы против часовой стрелки
10. Движение хвоста вправо игра
11. Движение головы по часовой стрелке охота
12. Лампочка индикатора

### ВИД СВЕРХУ

13. Кнопка лазерного прицела
14. SHIFT
15. Система лазерного прицела

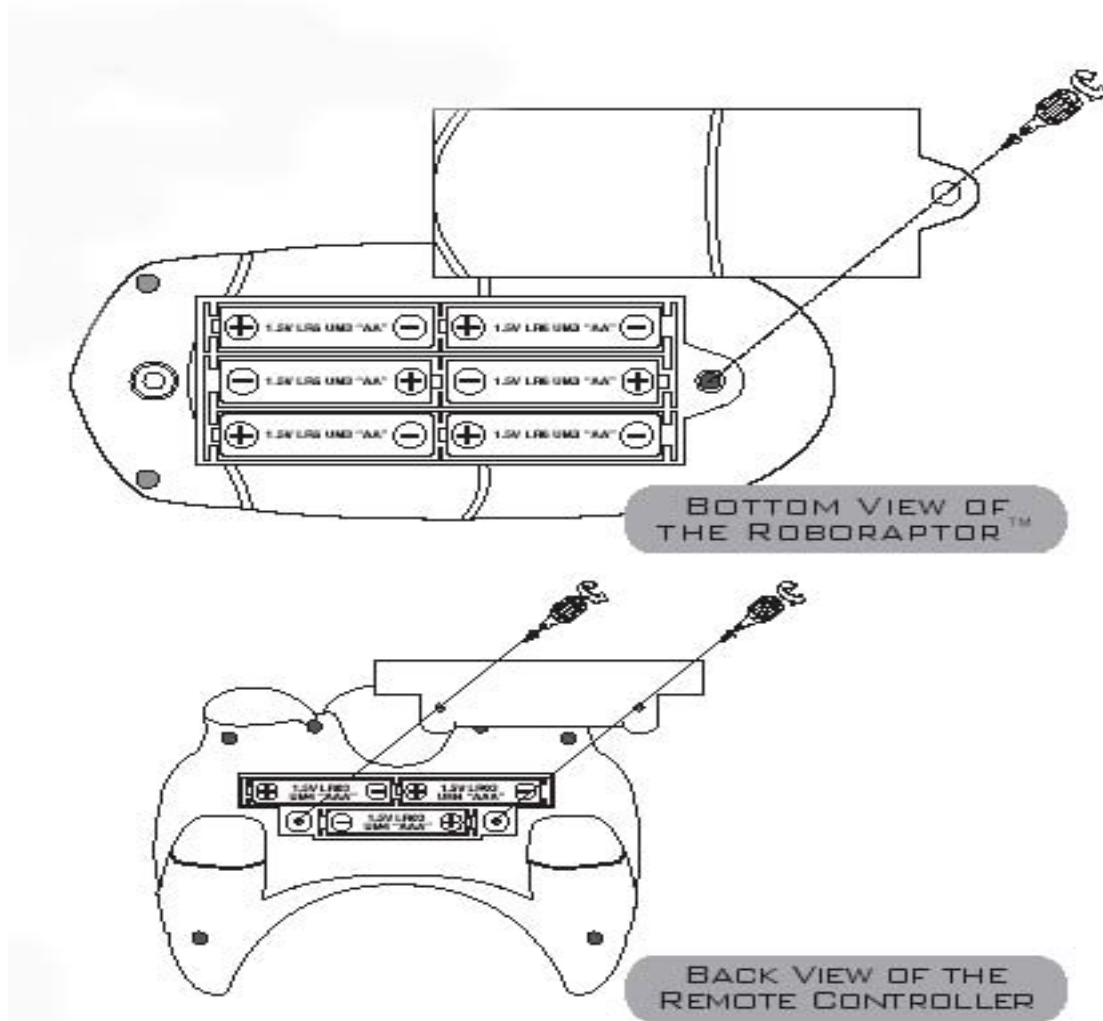
## Установка батареек

Требования к батареям:

Питание Roboraptor осуществляется от 6-и батарей типа «AA».

Джойстик работает за счет 3-х батарей типа «AAA».

Вид снизу:



- Установка батареек:
  1. Перед установкой или заменой батареек убедитесь, что кнопка ON/OFF на роботе находится в позиции OFF.
  2. Снимите крышку батарейного отсека, используя крестообразную отвертку, как показано на схеме.
  3. Установите батарейки, как показано на схеме.
  4. Установите на место крышку батарейного отсека и затяните винты.

Внимание:

Используйте только новые батарейки или аккумуляторы.

Извлекайте аккумуляторы перед зарядкой.

Не заряжайте неаккумуляторные батарейки.

Не бросайте батарейки в огонь.

Не смешивайте старые батарейки с новыми.

Рекомендуется использовать батарейки одинакового типа.

Замена батареек должна осуществляться только взрослыми.

Соблюдайте полярность +/-, чтобы избежать поломки.

Разряженные батарейки должны быть извлечены из игрушки.

Не замыкайте контакты между собой.

Не бросайте батарейки в огонь.

Используйте батарейки одинаковых фирм производителей.



Извлеките батарейки, если вы не планируете использовать робота некоторое время.



## Основные функции



Включение питания Робораптора осуществляется при помощи кнопки ON/OFF



Управление Робораптора осуществляется напрямую при помощи джойстика.



Следующие инструкции действуют при условии, что Вы и Ваш робот направлены лицом друг к другу.



 Походка охотника  x1: нажмите кнопку «forward» на джойстике один раз, эта команда приведет робота в движение: он пойдет вперед, используя свою медленную походку хищника.



 Обычная походка  x2: в то время, как робот идет вперед, нажмите кнопку «forward» на джойстике еще раз, чтобы он пошел вперед с обычной скоростью.



 Бегущая походка  x3: в то время, как робот идет вперед обычной походкой, нажмите кнопку «forward» на джойстике еще раз, чтобы он побежал вперед.



 Ходьба назад  x1: нажмите кнопку «backward» на джойстике один раз, эта команда приведет Робораптора в движение: он пойдет назад.



 Поворот налево  x1: нажмите кнопку «turn left» на джойстике один раз, эта команда приведет Робораптора в движение: он повернется на месте налево.



 Поворот направо  x1: нажмите кнопку «turn right» на джойстике один раз, эта команда приведет Робораптора в движение: он повернется на месте направо.



 Идти налево:  x2: в то время, как робот поворачивается налево, нажмите кнопку «turn left» на джойстике еще раз, чтобы Робораптор пошел налево.



 Идти направо  x2: в то время, как робот поворачивается направо, нажмите кнопку «turn right» на джойстике еще раз, чтобы Робораптор пошел направо.

 Остановить  : нажмите кнопку «Stop», чтобы остановить робота в любой момент.



 Движение головы по часовой стрелке  : нажмите кнопку «head clockwise» на джойстике, чтобы Робораптор вращал голову по часовой стрелке. Нажмите на эту кнопку четыре раза, чтобы робот завершил вращение.

 Движение головы против часовой стрелки  : нажмите кнопку «head counterclockwise» на джойстике, чтобы Робораптор вращал голову против часовой стрелки. Нажмите на эту кнопку четыре раза, чтобы робот завершил вращение.

 Движение хвоста влево  : нажмите кнопку «tail left», чтобы голова и хвост Робораптора двигались влево.

 Движение хвоста вправо  : нажмите кнопку «tail right», чтобы голова и хвост Робораптора двигались вправо.

 Укус  : нажмите кнопку «bite», чтобы Робораптор продемонстрировал Вам, как он умеет кусаться.

 Демонстрация  : нажмите кнопку «demo», чтобы Робораптор продемонстрировал Вам последовательные движения своих возможностей.


## Специальные возможности

### Режим свободного пространства

Робораптор начнет самостоятельно изучать окружающую его среду в режиме свободного пространства, если Вы оставите его одного более, чем на три минуты.

Внимание: не оставляйте Робораптора одного вблизи краев и углов столов, когда он демонстрирует Вам свои способности.

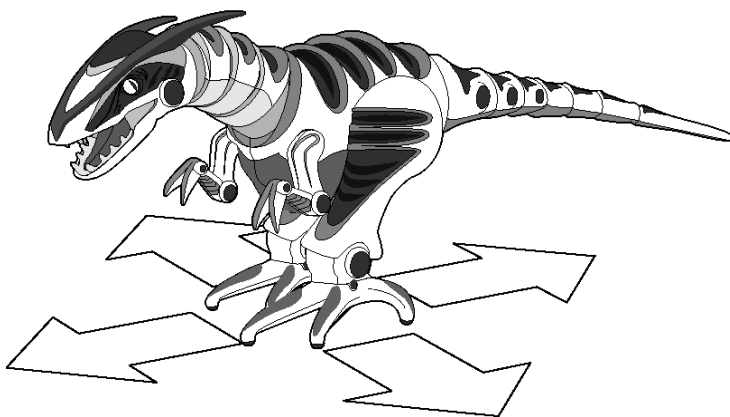
Вы так же можете ввести робота в режим свободного пространства, нажав кнопку Shift  и

«demo/roam» .

Пока Робораптор находится в режиме свободного пространства, он будет избегать преграды и помехи, используя сенсоры инфракрасного зрения. Время от времени робот будет прекращать двигаться, чтобы понять, может ли он услышать какие-нибудь резкие, громкие звуки. Если вы дотронетесь до любого из сенсоров робота или нажмете кнопку на джойстике, Робораптор выйдет из режима свободного пространства.

По истечении 5-10 минут изучения окружающей среды робот выключится. Чтобы включить его снова нажмите кнопку ON/OFF два раза.

Примечание: нажатие на кнопки «laser» и Shift не смогут вывести Робораптора из режима свободного пространства.



### Режим защиты

Нажмите кнопки Shift  и «bite/guard» , чтобы ввести Робораптора в режим защиты.

Робот повернет голову, чтобы подтвердить, что он находится в режиме защиты. Находясь в этом режиме, он использует сенсоры инфракрасного видения и стерео-звуковые сенсоры, чтобы охранять пространство вокруг себя.

Если он слышит звук или видит какое-нибудь движение, Робораптор отреагирует на это ревом и оживится.

Время от времени Робораптор будет поворачивать голову и фыркать.

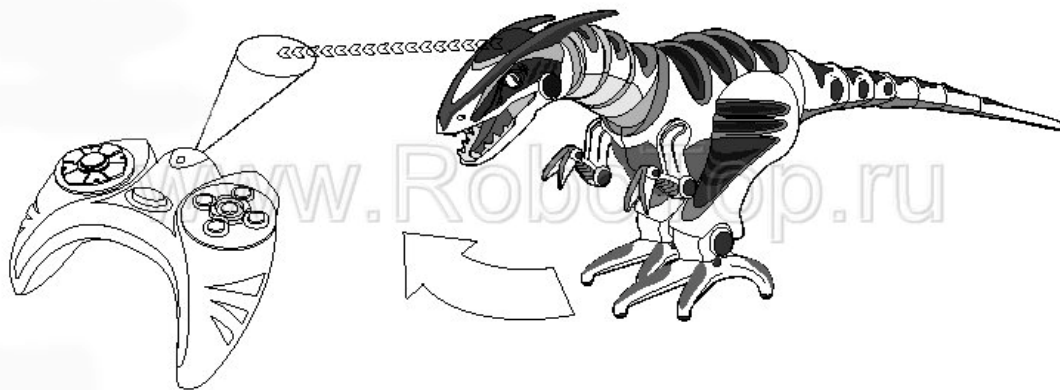
После 30 минут робот выключится.

*Внимание:* хотя робот не делает и шага, находясь в режиме защиты, не располагайте его рядом с углами и краями столов.



## Лазерный прицел

Робораптора можно водить по кругу, используя лазерный прицел. Направьте джойстик на пол напротив робота, в одном шаге от него и нажмите кнопку



«laser». Будет светиться зеленый свет, таким образом, Вы увидите, куда целитесь. Удерживайте кнопку, и Робораптор пойдет на свет. Роботу будет легче увидеть зеленый свет, если Вы направите его

на вертикальную поверхность, например на стену.

## Режим контроля Робораптора

Робораптор имеет три режима контроля: охота, осторожность, игра. Чтобы изменить режим,

используйте кнопку «shift»



**Охота:** нажмите кнопки «shift» и «head clockwise/hunting mood», чтобы ввести Робораптора в режим охоты. Этот режим – режим по умолчанию, робот находится в этом режиме, когда включается.



**Игра:** нажмите кнопки «shift» и «tail right/playful mood», чтобы ввести Робораптора в режим игры.



**Опасность:** нажмите кнопки «shift» и «tail left/cautious mood», чтобы ввести Робораптора в режим опасности.



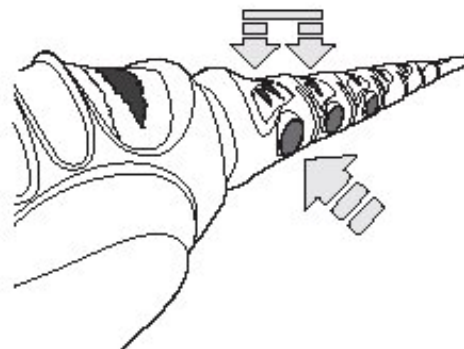
Режимы определяют, как Робораптор реагирует на касание некоторых из его сенсоров.

## Сенсоры касания

Робораптор имеет сенсоры сложной структуры, которые позволяют ему изучать окружающую среду и взаимодействовать с человеком.

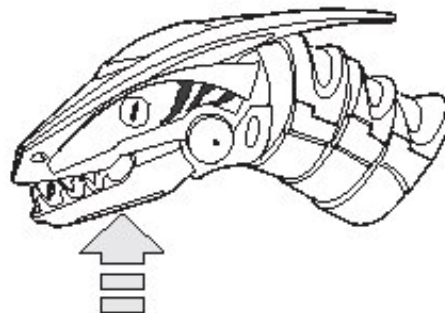
### Сенсоры касания хвоста

Нажмите на сенсоры хвоста Робораптора и посмотрите на его реакцию. Реакция может быть разной, в зависимости от его настроения.



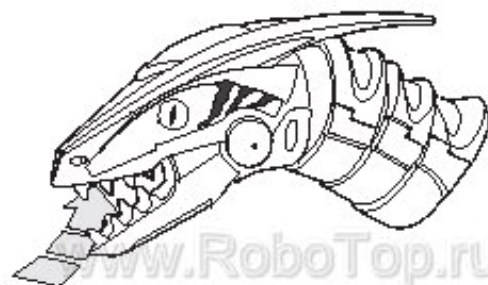
### Сенсоры касания подбородка

Нажмите на сенсоры подбородка Робораптора и посмотрите на его реакцию. Реакция может быть разной, в зависимости от его настроения.



### Сенсоры касания пасти

Сенсоры пасти находятся на небе верхней челюсти Робораптора. В режиме охоты они будут приводить в действие укус и яростную оживленность. В режиме опасности и игры Робораптор будет играть в перетягивание, что бы ни было у него во рту.



## Сtereo-звуковые сенсоры

Робораптор может распознавать резкие, громкие звуки, (например хлопок) справа, слева, спереди. Он слушает только, когда не двигается и не шумит.

### *Охота*

Когда робот слышит резкие звуки, он повернет голову, чтобы посмотреть, откуда они исходят.

Если он слышит другой резкий звук с той же стороны, он повернет тело в ту сторону, откуда этот звук исходит.

Если он слышит резкий звук, исходящий спереди, Робораптор сделает несколько шагов вперед.

### *Осторожность*

Когда робот слышит резкие звуки, он повернет голову, чтобы посмотреть, откуда они исходят.

Если Робораптор слышит резкий звук, исходящий спереди, он уйдет оттуда.

### *Игра*

Когда робот слышит резкие звуки, он повернет голову, чтобы посмотреть, откуда они исходят.

Если он слышит резкий звук, исходящий спереди, Робораптор сделает несколько шагов назад, а затем несколько шагов вперед.



## Сенсоры инфракрасного зрения

Робораптор имеет сенсоры инфракрасного зрения, которые дают ему возможность распознавать различные движения.

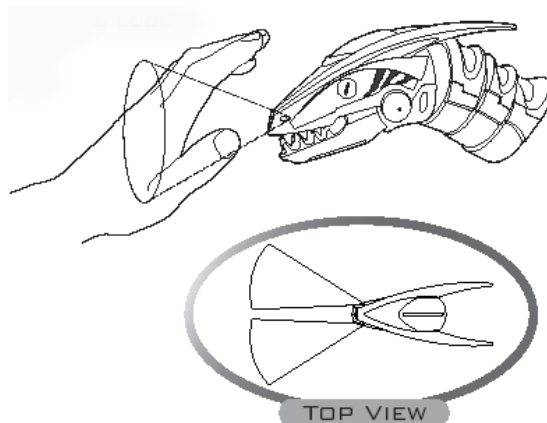
Робораптор лучше реагирует на предметы, движущиеся напротив его носа.

**В режиме игры** робот будет водить носом по вашей ладони, если Вы приблизите ее со стороны.

**В режиме опасности** робот будет отворачивать голову от предметов, приблизившихся со стороны.

**В режиме охоты** реакция Робораптора будет значительно меньше дружелюбной.

Если Вы приводите в действие сенсоры зрения более, чем три раза подряд, Робораптор расстроится и отвернется от Вас. То же самое произойдет, если Вы оставите его стоять, с повернутой к стене головой.



## Избегание преград

Робораптор использует сенсоры зрения, чтобы избегать преграды и помехи.

Во время ходьбы робот не распознает движения, таким образом, он воспримет Вас как помеху.

Нажмите кнопку «stop», перед тем, как взаимодействовать с Робораптором.

Система инфракрасного зрения и лазерный прицел основаны на отражении. Поэтому роботу будет легче видеть на легкоотражаемых поверхностях, например на белой стене или зеркале.



## Понимание Вашего Робораптора

Роботу легче ходить по ровной поверхности. Используйте две быстрые скорости при хождении Робораптора по ковро.

Роботу легче воспринимать команды джойстика, если Вы стоите напротив него.

Запомните, на функции инфракрасного зрения может отразиться яркий солнечный свет, флуоресцентное или слабое электрическое освещение.

После активации Робораптор очень чувствителен к звукам, образам и прикосновениям.

*Если у Вас появится желание дополнить или поправить инструкцию, пожалуйста, пишите: [wow@robotop.ru](mailto:wow@robotop.ru)*