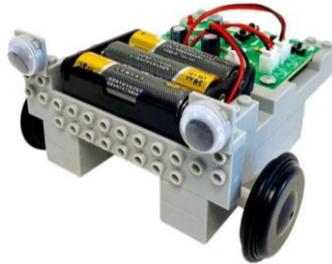


Guía de inicio

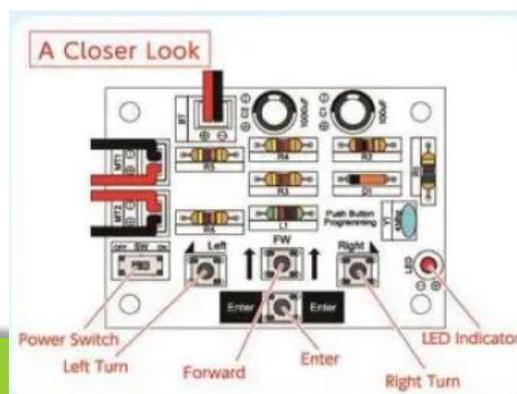


1. Movimiento

- Al activar el switch de alimentación el LED se encenderá y el robot entrará en estado de espera.
- Los botones Adelante (FW), Giro a la derecha (Right), Giro a la izquierda (Left) se presionan para ingresar los comandos que controlan el robot (El robot se moverá 0.5s por botón presionado). Presionar el botón ENTER confirmará un comando (Después de la confirmación de un comando el LED parpadeará una vez y el robot retornará al modo de espera).
- Un programa estará completo después de ingresar todos los comandos y mantener ENTER presionado (por 2 segundos). (Después de completar el ingreso del programa el LED parpadeará y el robot entrará en modo preparado).
- Presione el botón ENTER y el robot hará todos los comandos que se ingresaron en el programa (El LED se iluminará cuando se realicen los comandos).
- Después de completar todos los comandos el LED parpadeará y el robot retornará al estado de preparado.
- Al cambiar el switch de alimentación a la posición off, la memoria del robot será borrada. (El LED se apagará)

2. Comandos

- Utilice los botones FW, Right y Left para ingresar la dirección que quiere que tome el robot. Cada presión de un botón equivale a 0.5 segundos, así que, si por ejemplo quiere que el robot avance derecho durante 1 segundo deberá presionar el botón FW dos veces y luego presionar Enter para confirmar el comando.



3. Crear un programa

Ahora haremos que el robot se mueva siguiendo los comandos que hacen parte del siguiente programa:

Adelante 5s - Giro a la derecha 3s - Adelante 4s - Giro a la izquierda 3s - Adelante 3s.



Ingreso de comandos:

- Presionar FW x 10, Enter x 1 (El LED parpadeará un vez y volverá a modo espera)
- Presionar Right x 6, Enter x 1 (El LED parpadeará un vez y volverá a modo espera)
- Presionar FW x 8, Enter x 1 (El LED parpadeará un vez y volverá a modo espera)
- Presionar Left x 6, Enter x 1 (El LED parpadeará un vez y volverá a modo espera)
- Presionar FW x 6, Enter x 1 (El LED parpadeará un vez y volverá a modo espera)
- Presionar y mantener Enter (El LED parpadeará y el robot entrará en modo preparado)
- Presiona Enter. El robot seguirá el programa (El LED estará encendido y el robot entrará a modo activo)

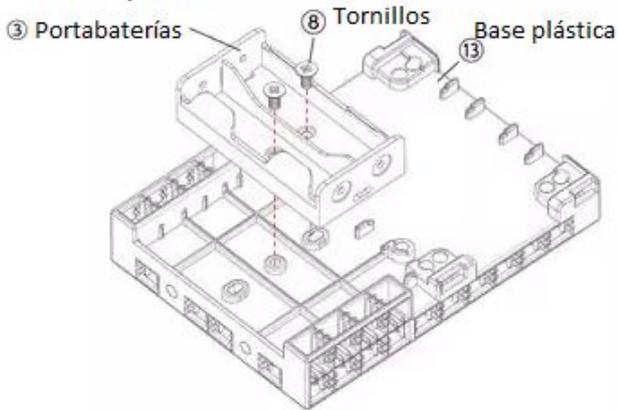
*Programa completo (El robot retornará al estado de preparado)

4. Otros

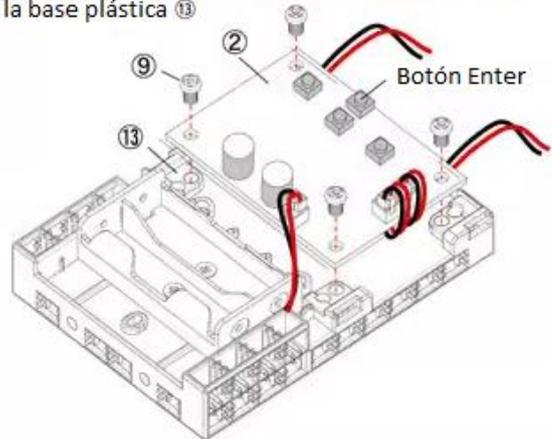
- Presionar el botón Enter dos veces borrará el comando ingresado previamente. El LED parpadeará dos veces y el robot entrará nuevamente al modo de espera.
- La memoria del robot puede almacenar un máximo de 360 presiones de botones (180s) o 30 tareas o instrucciones.

Instrucciones de ensamblaje.

1 Utilice los tornillos para fijar el portabaterías a la base plástica

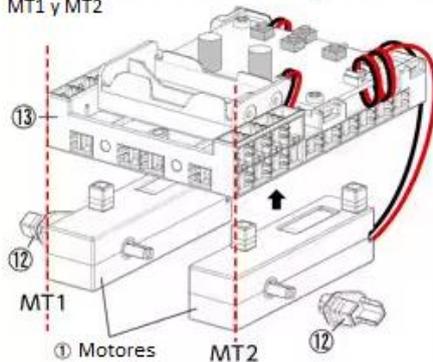


2 Asegure la placa de circuitos, utilizando los tornillos, a la base plástica (13)

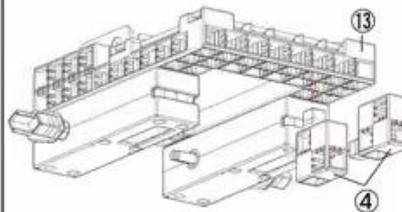


3 Conecte los cubos (12) a las cajas de cambio y luego conéctelos a la base plástica.

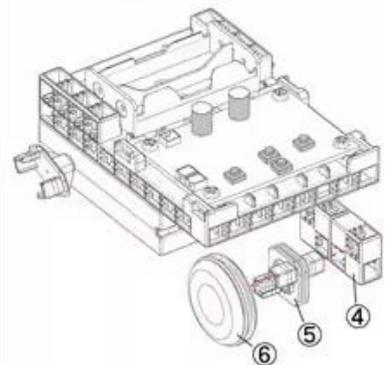
*Asegure de no confundir las posiciones de MT1 y MT2



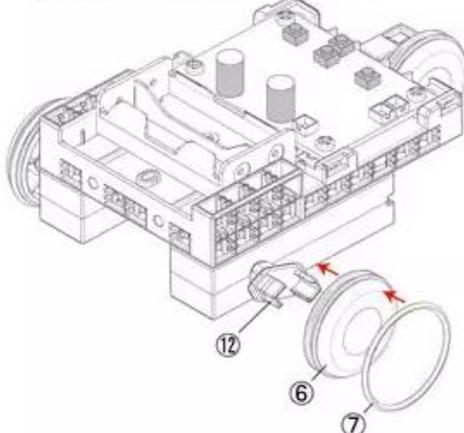
4 Conecte los bloques de construcción semicuadrados C (4) a la base plástica (13) en la dirección que se muestra



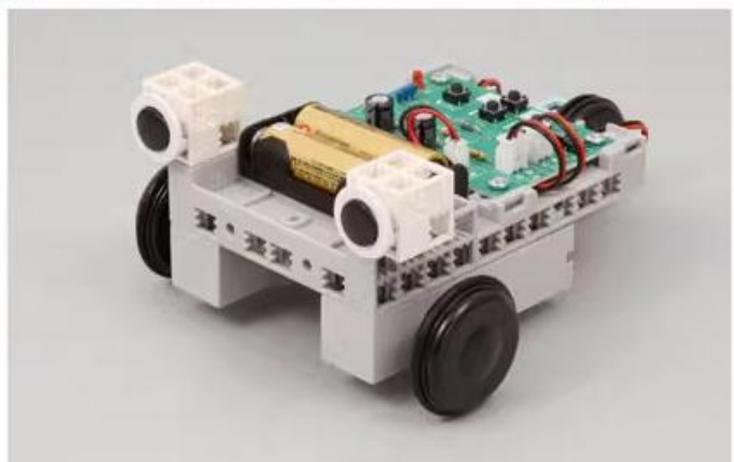
5 Fije la rueda (6) y los accesorios giratorios (5) al bloque semicuadrado C (4)



6 Instale el anillo de goma (7) en la rueda (6) y luego conecte la rueda al cubo (12)



7 Inserte los ojos (11) y los bloques cuadrados (10) donde quieras



Si las ruedas giran en direcciones opuestas es porque los motores en la base están conectados de forma invertida. Simplemente ajuste la posición en ambos lados.