

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

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 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.

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://podarkin.com>