

►8+

EVOLUTION ROBOT

Programovatelný

hraj si &
poznávej

TECHNOLOGIC

Bluetooth®

UPOZORNĚNÍ:

Pouze pro děti od 8 let věku.

Instrukce pro dospělé jsou přiloženy a musí být dodržovány.

POZNÁMKA:

Pečlivě si přečtěte informace o kompatibilitě na straně 3 a o připojení na straně 15.

UPOZORNĚNÍ:

K zajištění správného chodu elektrických motorů bylo během výroby aplikováno malé množství maziva. V případě vysokých teplot se tato látka může rozpustit a mastit. V případě, že jsou motory obsažené v sadě znečištěné, lze je jednoduše očistit ubrouskem. Použité mazivo není toxické, ani nebezpečné.

POZNÁMKA: O vyjmutí součástí z plastových držáků požádejte dospělou osobu. Případné ostré části musí být neprodleně odstraněny.

V37932
Návod po přečtení
uschovejte
pro případnou
potřebu.

POZOR!

Bez ohledu na způsob použití, po skončení hry robota vždy vypni (OFF). Pokud zůstane zapnutý (i když jej nepoužíváš), systém spotřebovává energii z baterií.

POZOR!

Aby nedošlo k poškození ozubených převodů a motorů, nenechte smontovaného robota pohybovat, pokud je vypnutý. Pásky nesmí být žádným způsobem nuceně namáhány!

albi



Clementoni

Výrobce:

Clementoni S.p.A.

Zona Industriale Fontenoce s.n.c.

62019 Recanati (MC) - Italy

Tel. +39 07175811

www.clementoni.com

ÚVJEMŮ A INSTALACE BATERIÍ

1. Ujistěte se, že je přístroj vypnutý.
2. K odšroubování šroubu krytu baterií použijte standardní šroubovák.
3. Vybité baterie vyjměte.
4. Vložte baterie (8 x 1,5V AA/LR6) podle polarit vyznačené v příslušném prostoru.
5. Baterie musí vkládat dospělá osoba.
6. Zavírejte kryt prostoru a utáhněte šroub.
7. Ujistěte se, že přístroj funguje.

Napájení: jednosm. 6 V  **Baterie:** 8 x 1,5 V AA/LR6
Baterie nejsou součástí balení.

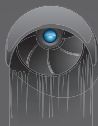


Frekvenční pásmo: 2 400 MHz – 2483,5 MHz
Maximální výkon vysílaného signálu: -22,1 dBm

POZNÁMKA: Obsahuje LED kontrolky třídy 1.

POKYNY PRO DOHLÍŽEJÍCÍ DOSPĚLÉ OSOBY

Tato hračka je určena pro děti starší 8 let.
Při montáži přístroje a během manipulace a instalace elektrických součástí musí být přítomna dospělá osoba.



VKLÁDÁNÍ BATERIÍ POŽÁDEJ O POMOC DOSPĚLOU OSOBU



PŘEDSTAVENÍ

Jak dlouho sis přál/a mít robota, který by uměl rozložit a složit paže, uchopovat předměty, pohybovat se po nerovném terénu, mluvit a usmívat se? Díky této překvapující sadě už nebudeš muset čekat... tvoje přání se stane skutečností! Díky **Evolution robotu** odhalíš, jak se **staví robot** a především se **budeš moci seznámit se zásadami programování**. Po bezplatném stažení aplikace a s použitím Bluetooth® budeš moci povolit uzdu fantazii a katapultovat se do světa robotiky. 8 různých herních režimů čeká právě na tebe!

Takže... smontuj robota, stáhni si aplikaci, a co nejvíce se bav! S Evolution robotem máš technologický vývoj ve svých rukou!

HLAVA



HRUDNÍK



KOLA



OBSAH

ZÁKLADNA



ULOŽKY RUKOU



KRYT HRUDNÍKU



PAŽE



PÁSY



SPOJKY



TYČKY



NÁBOJE KOL



ROZPĚRKY KOL



OZUBENÉ PŘEVODY



NEKONEČNÉ ŠROUBY



MIKRO LED



MOTORY S1 A S2



PŘÍHRÁDKA NA BATERIE



PCB - DESKA PLOŠNÝCH SPOJŮ



REPRODUKTOR



ŠROUBY A NÁLEPKY



ANTÉNY



OBLIČEJOVÝ DÍL



POZOR!

Obsahuje funkční hroty. Riziko poranění.

KOMPATIBILITA S BLE (BLUETOOTH® LOW ENERGY)

Evolution robot je vybaven energeticky úsporným Bluetooth® (BLE = Bluetooth® Low Energy) kompatibilním pouze s určitými zařízeními. Tablet nebo chytrý telefon, na kterých bude aplikace instalována, musí být vybaveny BLE; musí se jednat o jeden z níže uvedených modelů:

Apple®

Všechna níže uvedená zařízení se softwarem iOS 8 (nebo vyššími verzemi):

- iPhone® 4S nebo novější modely
- iPad® 3 nebo novější modely
- iPad Air® nebo novější modely
- iPad mini™ 1 nebo novější modely
- iPod touch® 5th Generation nebo novější modely

Android™

Všechna zařízení vybavená BLE a softwarem Android™ 4.3 (nebo vyššími verzemi)

NENÍ KOMPATIBILNÍ s operačními systémy Windows®

- Vyjmutí a instalace baterií str. 2
- Vkládání baterií str. 2
- Pokyny pro dohlížející dospělé osoby str. 2
- Představení str. 2
- Obsah sady str. 3
- Kompatibilita Bluetooth® Low Energy str. 3
- BLE (Bluetooth® Low Energy) str. 4
- Elektronické součásti tvého robota str. 4
- Montáž str. 5
- Všeobecné charakteristiky aplikace str. 15
- Postup stažení aplikace str. 15
- Bluetooth® spárování zařízení a robota str. 15
- Herní režimy aplikace str. 16
- Popis aplikace str. 17
- Ruční programování a ovládání tance str. 32



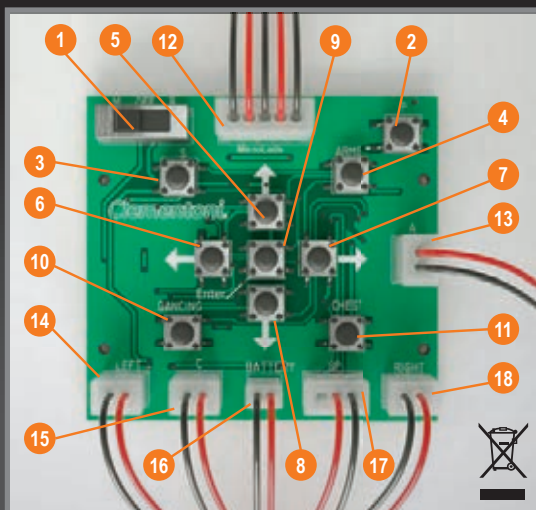
Evolution robot je vybaven **BLE** (Bluetooth® Low Energy), běžně nazývaným též **Bluetooth Smart®**. Toto zařízení umožňuje vytvořit si **Personal Area Network** (osobní síť), tedy virtuální síť o poloměru několika metrů, v jejímž rámci je Evolution robot schopen komunikovat s chytrým telefonem a tabletem bez pomoci kabelů. Oproti standardnímu Bluetooth® vysílá BLE informace nižší rychlostí (maximální rychlost = 2 Mb/s), **umožňuje však šetřit energii** a prodloužit tak životnost baterií.

ELEKTRONICKÉ SOUČÁSTI TVÉHO ROBOTA

Abys lépe pochopil/a, čím je tvořen a jak funguje Evolution robot, jsou na této stránce popsány a analyzovány jeho hlavní elektronické součásti: deska, motory, příhrádka na baterie, mikro LED diody a reproduktor.

1

ELEKTRONICKÁ DESKA



Č. SOUČÁST

- | | |
|-----|----------------------------------|
| 1. | Přepínač (Manual-OFF-Bluetooth®) |
| 2. | Tlačítko Programování |
| 3. | Tlačítko Zvuky |
| 4. | Tlačítko Paže |
| 5. | Tlačítko Vpřed |
| 6. | Tlačítko Vlevo |
| 7. | Tlačítko Vpravo |
| 8. | Tlačítko Vzad |
| 9. | Tlačítko Enter |
| 10. | Tlačítko Tanec |
| 11. | Tlačítko Hrudník |
| 12. | Konektor mikro LED |
| 13. | Molex konektor motoru paží |
| 14. | Molex konektor levého motoru |
| 15. | Molex konektor motoru hrudníku |
| 16. | Molex konektor prostoru baterií |
| 17. | Molex konektor reproduktoru |
| 18. | Molex konektor pravého motoru |

2

MOTORY A OZUBENÉ PŘEVODY

Jak vidíš na obrázku, motory, jež pohybuji tvým robotem, jsou tvořeny dvěma samostatnými částmi: **elektrickým motorkem** jako takovým a **skříňkou s ozubenými převody**. Ta slouží ke snížení rychlosti otáčení motorů, které by jinak hýbaly jednotlivými částmi robota příliš rychle.

Sada obsahuje dva typy motorů (rozlišené značkami vyraženými na krytu a barvou):

S1 → **rychlý motor** o nízkém výkonu, sloužící k **pohybu paží**

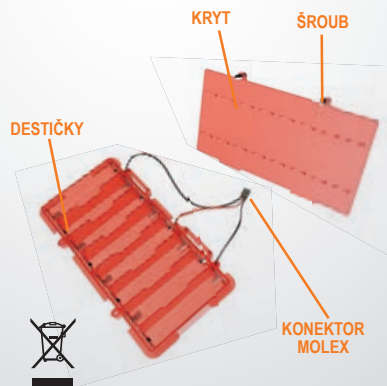
S2 → **výkonný motor** o nízké rychlosti, sloužící **pro kola a pohyb hrudníku**



3

PŘÍHRÁDKA NA BATERIE

Jedná se o pouzdro na baterie, jehož prostřednictvím robot získává z baterií **energii**. Uvnitř přihrádky se nacházejí kovové destičky, umožňující tok elektrické energie.



4

MIKRO LED DIODY

Mikro LED diody jsou součásti, umožňující dodat obličejí robota **emocionální výraz**.

Pro co nejlepší vyjádření emocí se každé oko skládá z mřížky 9 mikro LED diod, zatímco na ústa bylo použito 8 mikro LED diod ve dvou souběžných řadách.



5

REPRODUKTOR

Reproduktor je elektronická součást, pomocí které Robot může vydávat zvuky, jež má nahrané ve své vnitřní paměti. Jeho hlavními součástmi jsou **magnet**, **plastová membrána** a **měděná cívka**. Magnetické pole vytvořené magnetem a elektrickým proudem, jenž je vyvíjen cívkou, rozvibruje membránu, a ta pohybem vzduchu vydává tón.



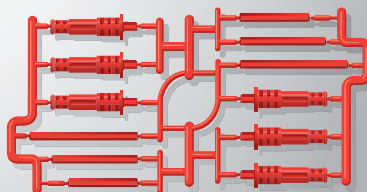
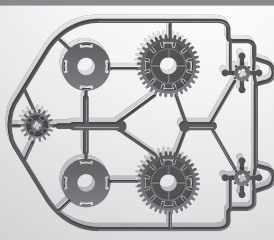
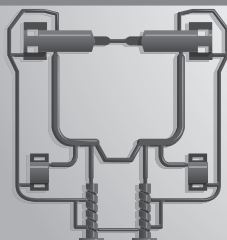
MONTÁŽ

POZOR!

POŽÁDEJ O POMOC DOSPĚLOU OSOBU!

POZNÁMKA: Některé součásti (např. nekonečné šrouby, tyčky a spojky) jsou sestaveny do rámečků. Po jejich vyjmutí požádej dospělou osobu, aby odstranila případné ostré plochy nebo výčnělky pomocí pilníku nebo smirkového papíru.

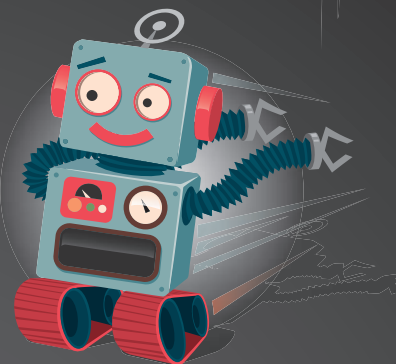
TATO ČINNOST JE VELMI DŮLEŽITÁ, PROTOŽE PŘÍTOMNOST TAKOVÝCH PLOCH MŮŽE OHROZIT SPRÁVNOU FUNKCI ROBOTA.



1

Desku s mikro LED diodami nasad' do obličejového dílu pomocí příslušných západek.

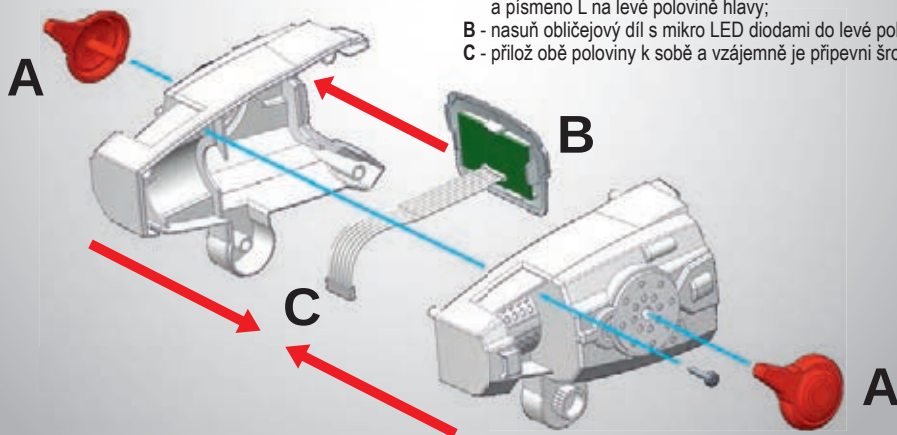
Mikro LED diody představující oči nastav směrem nahoru, mikro LED diody úst směrem dolů.



2

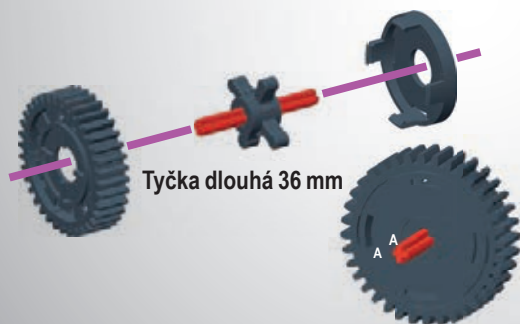
Hlavu sestav následujícím postupem:

- A - namontuj anténu tak, aby písmeno R bylo na pravé polovině hlavy a písmeno L na levé polovině hlavy;
- B - nasuň obličejový díl s mikro LED diodami do levé poloviny hlavy;
- C - přilož obě poloviny k sobě a vzájemně je připevni šroubem



3

Vezmi tyčku dlouhou 36 mm a vsuň ji do hvězdicové spojky; nasad' oba kryty a přitiskni je k sobě v místě 4 západek tak, aby bylo slyšet cvaknutí.



4

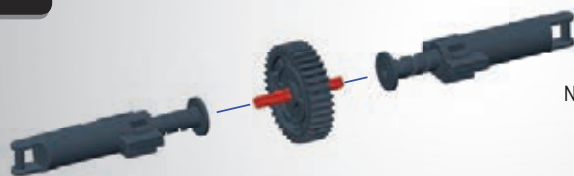
Sada obsahuje dva nekonečné šrouby. Tyto šrouby sestav do jednoho celku se součástmi pohybového ústrojí.



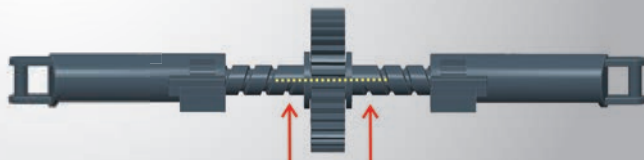
POZNÁMKA: Dbej na sestavení dílů označených stejným číslem (1 – 1; 2 – 2).

5

Nasaď obě pohybová ústrojí s nekonečnými šrouby na tyčku dlouhou 36 mm, kterou jsi předtím zasunul/a do spojky.

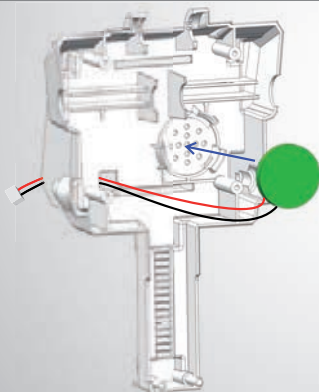


Nekonečné šrouby musí být nasazeny symetricky, tzn., že při pohledu shora musí závitů lícovat.



SROVNEJ ZAČÁTEK ŠROUBŮ

6



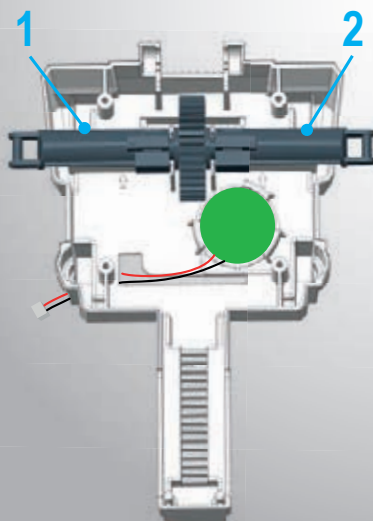
Nasaď reproduktor do příslušného uložení a přitlač tak, aby bylo slyšet cvaknutí. Dej pozor, aby nedošlo k poškození svarů kabelů.

POZNÁMKA: Jak je vidět na obrázku, kabely reproduktoru vystupují zvláštním otvorem na zadní straně.

7

Sestavu tvořenou pohybovými ústrojími + nekonečnými šrouby + spojkou vlož do příslušného uložení na zadní straně hrudníku.

Poznámka: Pohybová ústrojí musí být osazena podle znázornění na obrázku. Při čelním pohledu patří ústrojí číslo 1 doleva a ústrojí číslo 2 doprava.



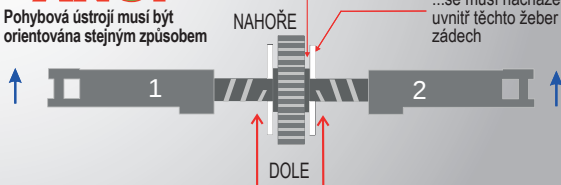
Čelní pohled na sestavu, tvořenou **pohybovými ústrojími + nekonečnými šrouby + spojkou**, vloženou do příslušného uložení.

ANO!

Pohybová ústrojí musí být orientována stejným způsobem

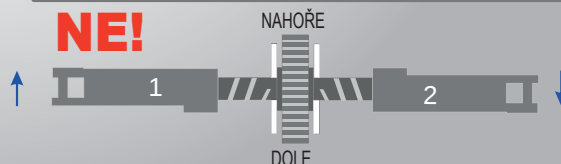
Hlava nekonečného šroubu...

...se musí nacházet uvnitř těchto žeber na zádech



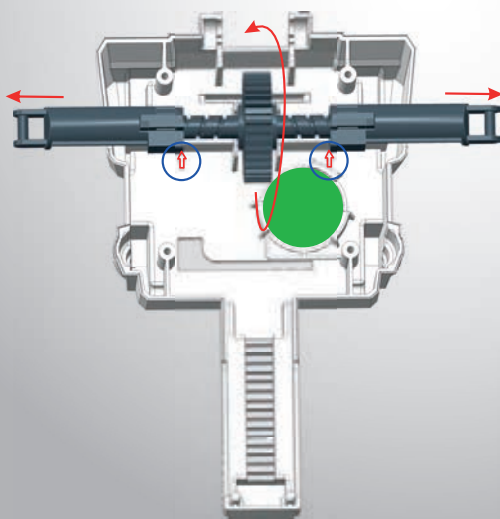
SROVNEJ ZAČÁTEK ŠROUBŮ

NE!



8

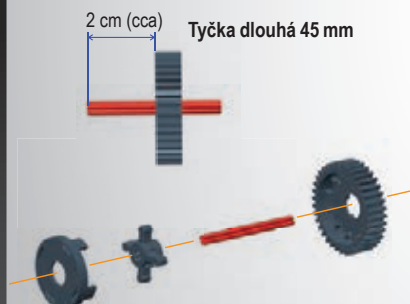
Otoč ozubený převod směrem nahoru. Všimni si, že obě pohybová ústrojí vyjždějí směrem ven. Pokračuj v otáčení, dokud pohybová ústrojí nedosáhnou úrovně **obou šipek** vyražených v plastu, na obrázku vyznačených modrými kroužky.



9

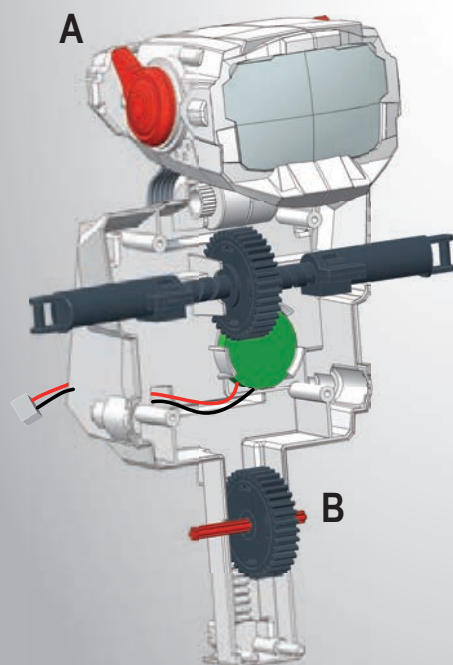
Smontuj druhou spojku podle pokynů bodu 1; v tomto případě však použij tyčku dlouhou 45 mm.

POZNÁMKA: Tyčka musí na straně označené písmenem A vyčnívat 2 cm.



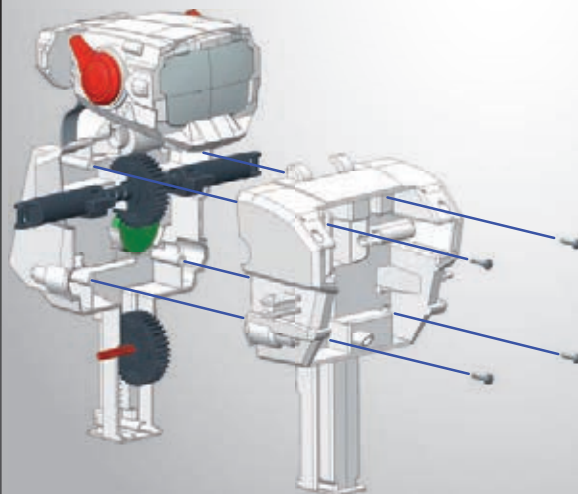
10

Na zadní straně hrudníku velmi opatrně postupně nasad: kompletně sestavenou hlavu (A) a spojku s tyčkou do ozubeného vodícího prvku (B).



11

Zkompletuj hrudník přiložením přední části a utažením 4 šroubů v bodech vyznačených na obrázku.



12



Tyčka dlouhá 56 mm

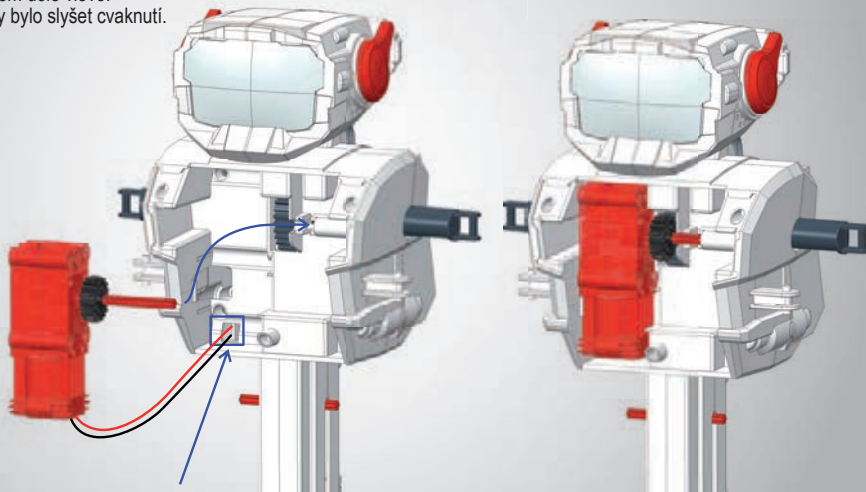
Nasaď tyčku dlouhou 56 mm do náboje červeného motoru (pohybujícího pažemi) tak, že ji nejdříve prostrčíš ozubeným převodem.

POZNÁMKA: Ozubený převod musí být od náboje mírně vzdálen.



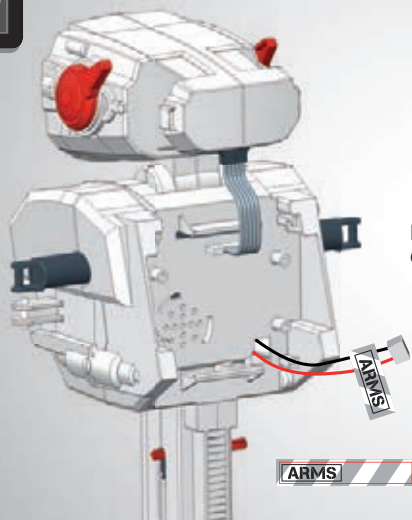
13

Pozorně podle obrázku vlož sestavu tvořenou **motorem + tyčkou + ozubeným převodem** do příslušného uložení a kabely protáhni otvorem dole vlevo. Přitlač tak, aby bylo slyšet cvaknutí.



POZNÁMKA: Dráty musí být protaženy tímto otvorem (ne horním) a musí vystupovat vzadu (podívej se na obrázek bodu 14).

14

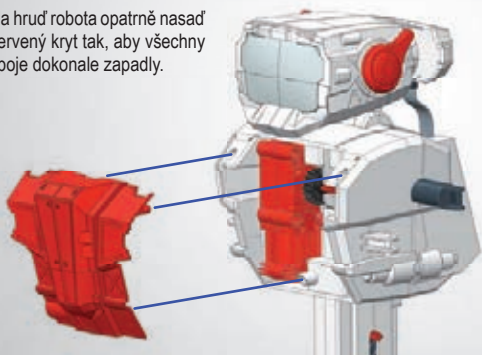


Kolem kabelů motoru ovládajícího paže oblep nálepku ARMS.



15

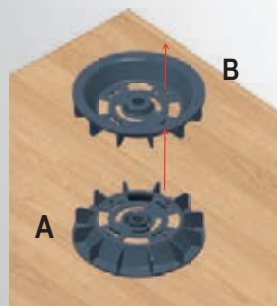
Na hruď robota opatrně nasad' červený kryt tak, aby všechny spoje dokonale zapadly.



16

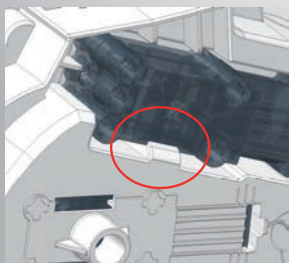
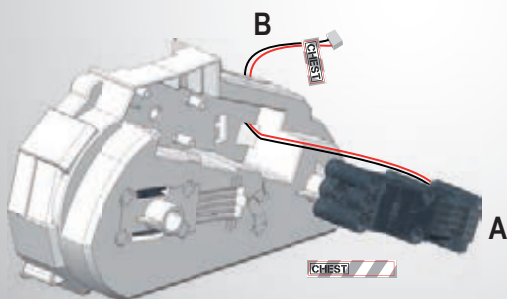
Po dokončení montáže hrudníku začni sestavovat spodní část robota. Nejprve je třeba sestavit čtyři kola (2 velká a 2 malá) sesazením a zajištěním odpovídajících polovin.

U jednotlivých kol postupuj následovně: na rovnou pracovní plochu polož polovinu s výstupky orientovanými směrem nahoru (A). Na ni polož druhou polovinu tak, aby čepy (B) lícovaly; poté tiskni v prostředku a u západek, dokud neuslyšíš cvaknutí (C). Nakonec zkontroluj, zda jsou 4 západky dobře zajištěny.



17

Připevni (směrem z vnějšku dovnitř) jeden z černých motorů na levou polovinu základny robota a kabely protáhni příslušným otvorem směrem dovnitř (A). Poté kolem kabelů motoru (B) oblep nálepkou CHEST.

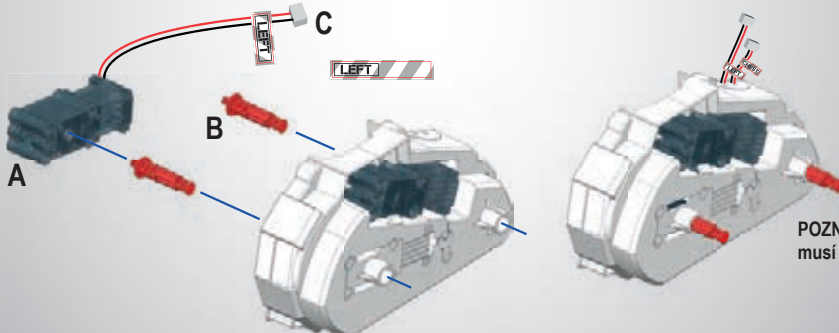


DETAIL ZÁPADKY

Přitlač tak, aby bylo slyšet cvaknutí.

18

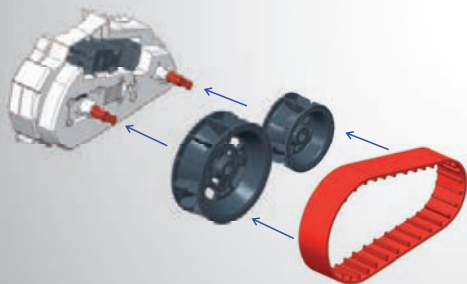
Nejprve nasad' červený náboj do černého motoru (A). Poté na levou polovinu základny robota (té, na kterou jsi již zvnějšku připevnil motor hrudníku) nasad' motor s jedním nábojem v přední části a druhým nábojem v zadní části (B). Nakonec kolem kabelů motoru (C) oblep nálepkou LEFT a protáhni je příslušným otvorem (viz druhý obrázek).



POZNÁMKA: Oba červené náboje musí vyčnívat ven.

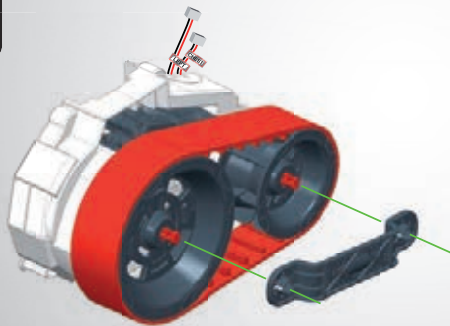
19

Kola s pásy nasad' na náboje základny. Velké kolo patří dopředu a malé dozadu.



POZNÁMKA: Pásy musí být nasazeny tak, aby vroubkování bylo pro lepší záběr obráceno směrem *dovnitř*.

20



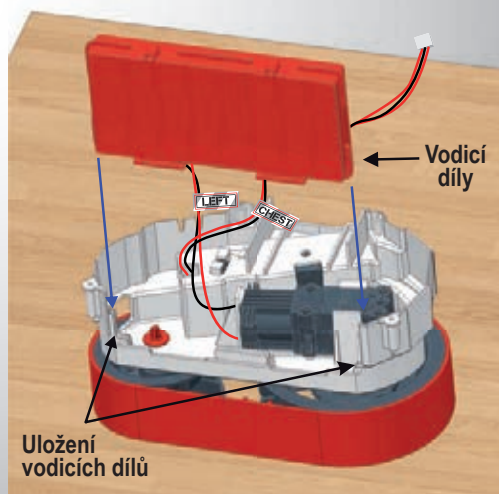
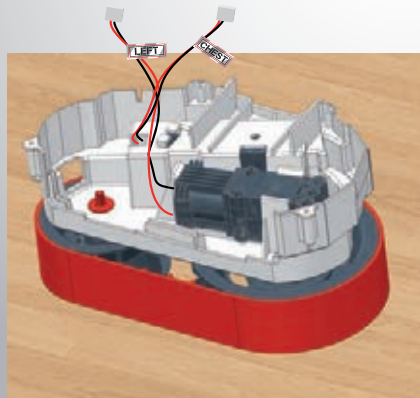
Nasad' rozpěrnou tyč na vyčnívající konce nábojů (mělo by být slyšet cvaknutí).

POZOR!

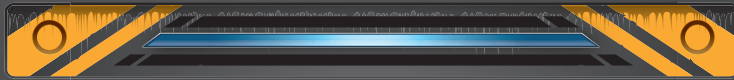
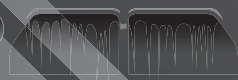
Aby sis při používání robota neublížil/a, nestrkej prsty mezi pásy a kola.

21

Levou základnu polož na pracovní plochu (podle prvního obrázku), nasad' prostor baterií (obráceně) do příslušného uložení (podle druhého obrázku). Baterie vlož do přihrádky na baterie podle obrázků na str. 2.

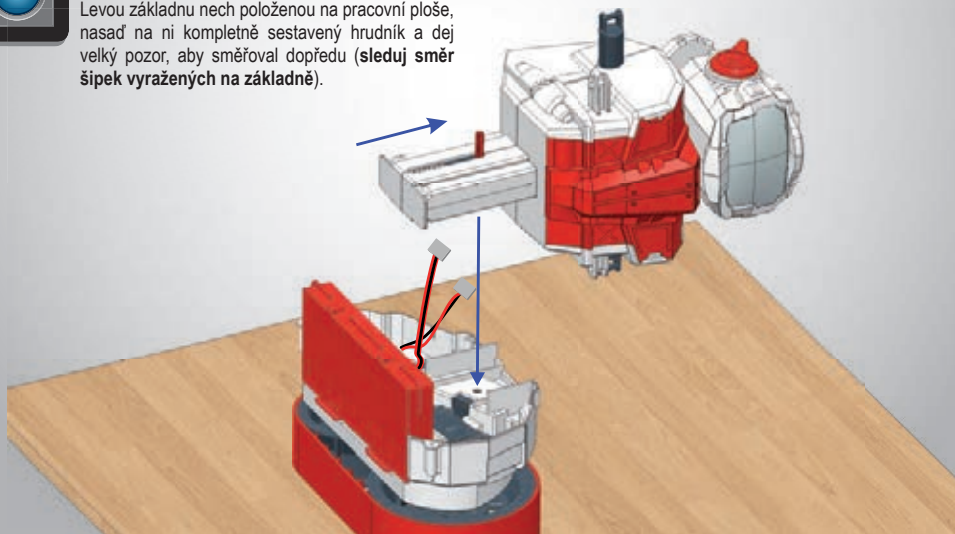


POZNÁMKA: Při výměně baterií se doporučuje vypnout robota a odpojit konektor přihrádky na baterie.



22

Levou základnu nech položenou na pracovní ploše, nasaď na ni kompletně sestavený hrudník a dej velký pozor, aby směřoval dopředu (sleduj směr šipek vyražených na základně).

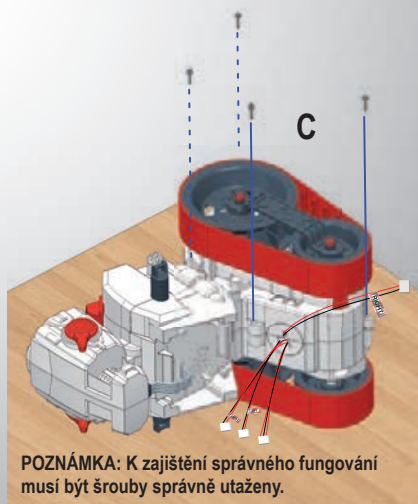
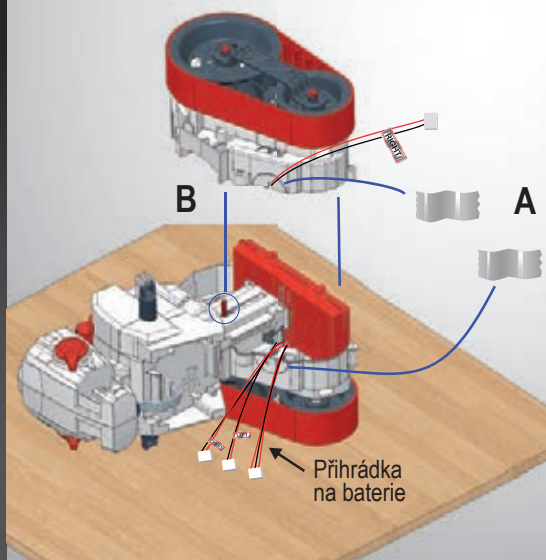


23

Aby při sestavování základny kabely nepřekážely, po jejich protažení příslušnými otvory je připevni lepicí páskou (A), kterou odstraníš po dokončení montáže. Poté, co body 18, 19 a 20 provedeš i u pravé poloviny základny, přilož ji k levé polovině (B) a dobře zajisti západky. Nasaď a utáhni 4 šrouby (C).

POZNÁMKA: tato fáze je velmi důležitá a obtížná, postupuj proto opatrně. Aby byl celek sestaven správně, ujisti se, že červená tyčka hrudníku sedí v příslušném uložení.

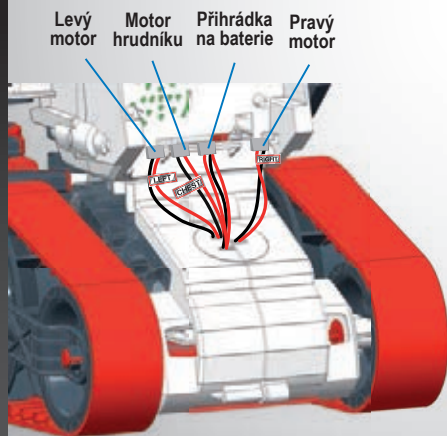
Pokud se po sestavení robota hrudník nepohybuje nahoru a dolů, otevři základnu a zkontroluj, zda je tato tyčka správně nasazena.



POZNÁMKA: K zajištění správného fungování musí být šrouby správně utaženy.

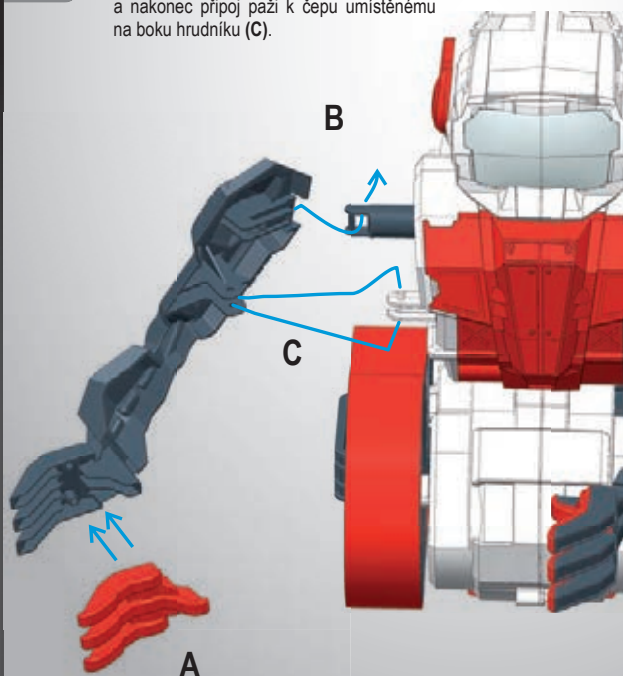
24

Při utahování šroubů základny dej velký pozor na kabely, jež **musí** **vystupovat v pořadí** znázorněném na obrázku.



25

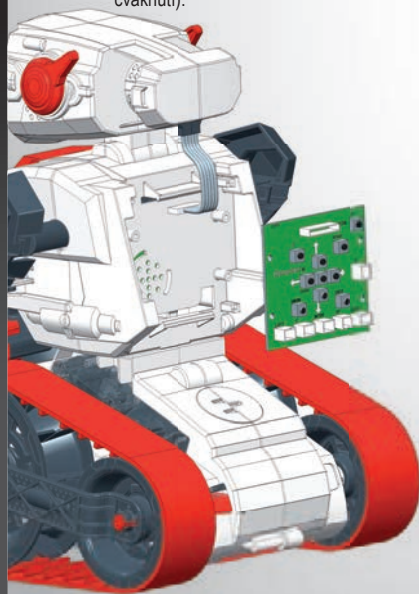
Vlož dlaň z červené gumy do ruky (A), poté připevni rameno k pohybovému ústrojí (B) a nakonec připoj paži k čepu umístěnému na boku hrudníku (C).



POZNÁMKA: tato operace se provede u obou paží.

26

Na záda nasaď elektronickou desku. Vlož ji do spodní západky a poté ji zatlačením připevni i v horní části (mělo by být slyšet cvaknutí).

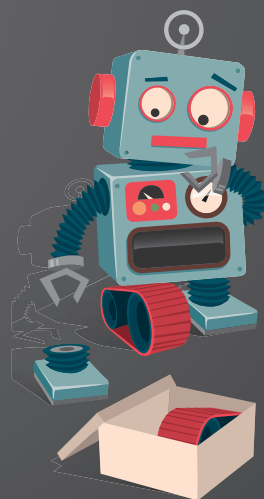


POZOR!

Pohybem paží a hrudníku může robot zdvihat předměty až do hmotnosti 100 g. Při překročení této hmotnosti není správná funkce zaručena.

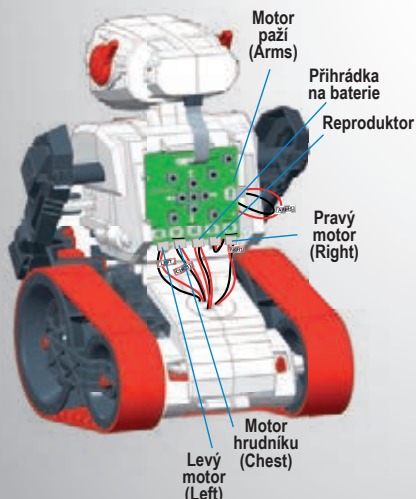
POZOR!

Aby sis neublížil/a, nedotýkej se robota v okamžiku, kdy hýbe pažemi nebo hrudníkem.



Zapoj všechny konektory Molex podle obrázku.

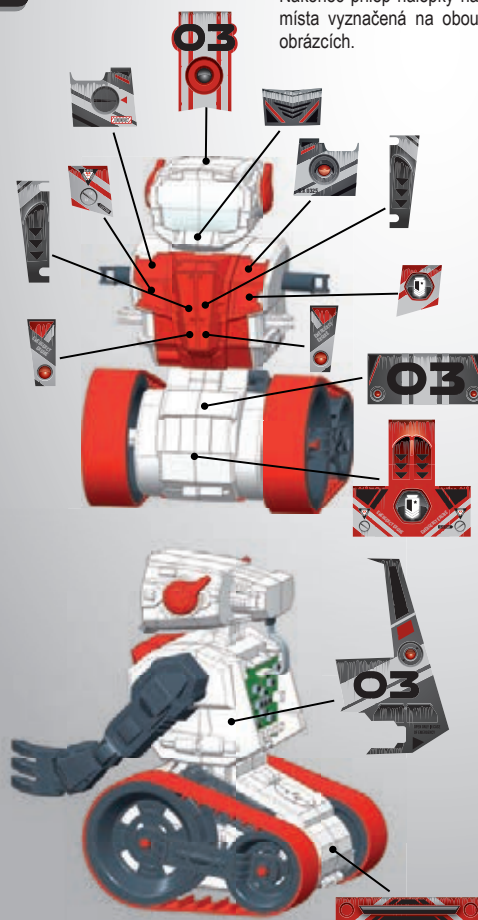
POZNÁMKA: aby nemohlo dojít k záměně, konektory Molex reproduktoru, mikro LED diod, přihrádky na baterie a motorů se vzájemně liší. Motory lze navíc rozlišit díky nálepkám.



V případě demontáže tyčí kol nasad do zadních otvorů šroubovák, tím podrž náboje a tyče znovu nasad.



Nakonec přilep nálepky na místa vyznačená na obou obrázcích.



TVŮJ ROBOT JE PŘIPRAVEN K POUŽITÍ



POZOR!

ZABRAŇ PRUDKÝM NÁRAZŮM A PÁDU ROBOTA. VZHLEDEM K TOMU, ŽE JE ROBOT Z PLASTU A OBSAHUJE ELEKTRONICKÉ SOUČÁSTI, MOHL BY BYT NEOPATRNÝM ZACHÁZENÍM POŠKOZEN A MOHLA BY BYT NEVRATNĚ OHROŽENA JEHO FUNKČNOST.

POZOR!

RYCHLOST A PŘESNOST POHYBŮ ROBOTA SE PŘI POSTUPNÉM VYBÍJENÍ BATERIÍ SNIŽUJE. POKUD JE POHYB VELMI POMALÝ NEBO NEPŘESNÝ, ZAJISTI VÝMĚNU BATERIÍ.

VŠEOBECNÉ CHARAKTERISTIKY APLIKACE

Aplikace Evolution Robot byla vyvinuta souběžně pro operační systémy **Android™** a **iOS** (firmy Apple®), aby mohla být používána většinou chytrých telefonů a tabletů, jež jsou na trhu k dispozici.
Po stažení a instalaci (postup nalezneš v následující kapitole) ti aplikace umožní používat modul **Bluetooth® BLE** a bavit se s robotem v **sedmi herních režimech** (stručně popsanych na straně 16).

POSTUP STAŽENÍ APLIKACE



Google Play a logo Google Play jsou ochranné známky společnosti Google Inc.



Stáhní si z App Store Apple a logo Apple jsou značkami Apple Inc., registrovanými ve Spojených státech a dalších zemích. App Store je značka služby Apple Inc.

Pokud má tvoje zařízení operační systém **Android™**, musíš vstoupit do obchodu **Google Play™** store a vyhledat aplikaci Evolution Robot. Po nalezení aplikaci stáhni.

Pokud má tvoje zařízení operační systém **iOS**, musíš vstoupit do **App Store™** a vyhledat aplikaci Evolution Robot. Po nalezení aplikaci stáhni.

BLUETOOTH® SPÁROVÁNÍ ZAŘÍZENÍ A ROBOTA

K používání aplikace je potřeba provést Bluetooth® spárování mezi zařízením a robotem.
K aktivaci spojení je nutné provést několik jednoduchých kroků (platí jako pro Android™, tak iOS):



- 1 - Vyhledej a stáhni aplikaci z App Store™ (pro iOS) nebo z obchodu Google Play™ (pro Android™);
- 2 - Ujisti se, že je tvůj tablet nebo chytrý telefon zapnutý;
- 3 - Jdi do menu Nastavení zařízení a zapni Bluetooth®;
- 4 - Zapni Evolution robota přepnutím přepínače na Bluetooth® (B);
- 5 - Spušť herní aplikaci Evolution Robot a spáruj robota pomocí příslušného tlačítka s ikonou Bluetooth®, kterou najdeš v pravém horním rohu rozhraní aplikace.

POZNÁMKA: Spárování se zásadně nesmí provádět prostřednictvím menu nastavení zařízení, vždy pouze prostřednictvím ikony aplikace!!!

POZNÁMKA: U Androidu verze 6.0 a vyšší musíš pro možnost používání aplikace aktivovat geolokaci. Během spouštění tě k tomu aplikace vyve, a pokud možnost nepřijmeš, okamžitě se zavře.

POZOR

- 1) - Po přepnutí přepínače na B proved' spárování do 30 sekund, jinak může dojít ke ztrátě signálu. Frekvence signálu Bluetooth® BLE totiž po uplynutí 30 sekund začne klesat.
- 2) - Pokudé, když opustiš aplikaci a dojde ke ztrátě spojení, nebo pokud zařízení po skenování okolí robota nenajde (a oznámí to zprávou „No BLE device“), musíš:
 - A - Zavřít/ukončit aplikaci;
 - B - Vypnout a znovu zapnout Bluetooth® telefonu nebo tabletu;
 - C - Vypnout a znovu zapnout robota (a přepínač opět přepnout na B);
 - D - Znovu navázat spojení.

K bodu 2: k zavření/ukončení aplikace je třeba:

iOS

- A - Jednou stisknout tlačítko Home zařízení pro návrat na hlavní obrazovku
- B - Dvakrát stisknout (rychle za sebou) tlačítko Home zařízení
- C - Přejetím obrazovky prstem zavřít aplikaci Evolution Robot.

Android

Tato operace se u jednotlivých zařízení liší v závislosti na značce. Proto je lepší vyhledat si konkrétní informace k používanému zařízení na internetu.

POZNÁMKA:

NĚKTERÁ ZAŘÍZENÍ SE SYSTÉMEM ANDROID™ MOHOU MÍT BĚHEM NAVAZOVÁNÍ SPOJENÍ VÍCE PROBLÉMŮ NEŽ JINÁ. VZHLEDEM K TOMU, ŽE TYTO PROBLÉMY SOUVISÍ SE SOFTWAREM A HARDWAREM TĚCHTO ZAŘÍZENÍ, NEMOHLI JSME SITUACI BOHUŽEL NIJAK OVLIVNIT. NAŠE RADA ZNÍ, NEVZDÁVAT SE...
POKUD BĚHEM NAVAZOVÁNÍ SPOJENÍ VZNIKNOU OBTÍŽE, ZKOUŠEJ TO DÁL, DOKUD SE SPOJENÍ NENAVÁŽE.



APLIKACE NABÍZÍ 7 HERNÍCH REŽIMŮ:

1

PROGRAMMING MODE
(PROGRAMOVACÍ REŽIM)

Pomocí tohoto herního režimu robota můžeš **naprogramovat sekvenci příkazů ovládajících pohyby** (různých rychlostí), vizuální výrazy a zvukové efekty. Před potvrzením sekvence se můžeš bavit její **virtuální simulací**. Po jejím odeslání prostřednictvím Bluetooth® budeš moci **pořizovat fotografie a natáčet videa** robota, provádějícího všechny tvé příkazy.

2

REAL TIME NORMAL MODE
(NORMÁLNÍ REŽIM V REÁLNÉM ČASE)

Při použití aplikace v konfiguraci Real Time můžeš robota ovládat stejně, jak bys používal/a **dálkové ovládání** nebo **joypad**. Robot bude provádět všechny tvé příkazy v **reálném čase**, bez jakéhokoli zpoždění. Navíc můžeš robota zabírat prostřednictvím **fotoaparátu** a sledovat všechny jeho pohyby na obrazovce **chytrého telefonu** nebo **tabletů**.

3

GYRO MODE
(REŽIM GYROSKOP)

Tento režim využívá **gyroskop** nebo **akcelerometr** tabletu nebo chytrého telefonu k ovládání Robota v reálném čase. Podle toho, jak se zařízení nakloní, **pohybuje se robot 4 směry**.

4

TOUCH GRID MODE
(REŽIM DOTYKOVÉ MŘÍŽKY)

Touch Grid (dotyková mřížka) je variantou základní verze Real Time (reálný čas). Prostřednictvím této konfigurace mohou být všechny pohyby robota ovládány **tažením prstů po dvou mřížkách** na obrazovce zařízení.

5

SELF LEARNING MODE
(REŽIM SAMOUCENÍ)

Pomocí tlačítka **REC**, nabízeného v tomto režimu, lze **zaznamenávat** všechny vybrané příkazy a současně je v reálném čase **odesílat** do robota. Tímto způsobem budeš moci **uložit do paměti** všechny trasy robota, který se tak **naučí tvoje příkazy** a později je bude moci věrně **zopakovat**. I v tomto případě je možné použít **fotoaparát**.

6

DANCING MODE
(REŽIM TANCE)

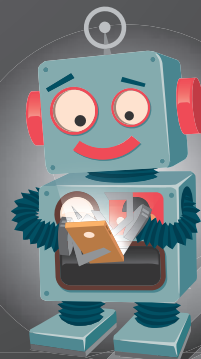
Po volbě jednoho ze **4 stylů** nabízených tímto herním režimem (**Pop, Rock, Techno a Hip Pop**) začne robot **tančit v rytmu hudby**, přičemž bude **synchronizovat pohyby** pásů, paží, hrudníku a vizuální výrazy s možností použití **fotoaparátu** k jeho zobrazení na obrazovce.

7

MEMO MODE
(MEMO REŽIM)

Memo představuje ten pravý a skutečný **trénink tvého mozku**, díky kterému budeš moci cvičit svou paměť a pozorovací schopnosti. Po volbě **úrovně obtížnosti** vygeneruje aplikace náhodnou sekvenci příkazů a odešle ji do robota, aniž by ti ji ukázala. Zatímco robot provádí zasláné příkazy, ty jej **musíš velmi pozorně pozorovat**, zkusit příkazy rozpoznat a sekvenci rekonstruovat; nakonec si **můžeš ověřit**, jak jsi dobrý/á: kolik jsi udělal/a chyb? Kolika procent správných odpovědí jsi dosáhl/a?

POZNÁMKA: K získání dalších podrobností k 7 herním režimům si pozorně přeči následující stránky, na kterých jsou podrobně vysvětleny všechny funkce aplikace.



Prostřednictvím **Home Page** (domovské stránky) lze vstoupit do jednotlivých herních režimů. **Gyro Mode** a **Touch Grid Mode** jsou dostupné z menu, které se zobrazí po zvolení **Real Time**.

Vpravo nahoře se nachází symbol Bluetooth®, jehož prostřednictvím musíš navázat spojení a pomocí kterého můžeš zkontrolovat, zda spojení mezi zařízením a robotem je či není navázáno.

Symbol Bluetooth® pro navázání spojení. Je-li symbol zelený, spojení je aktivní.



– Pokud jsi provedl/a pokyny týkající se spojení, uvedené na straně 15, měl by být symbol zelený, což znamená, že spojení je navázáno. Pokud tomu tak není, zkus zopakovat všechny pokyny uvedené na straně 15, od bodu 2.

– Bluetooth® má dosah přibližně 10 m. Pokud tuto vzdálenost překročíš, spojení se může ztratit. V takovém případě dostane symbol Bluetooth® červenou barvu a ty budeš muset spojení znovu navázat.

– Pro přerušení spojení v jakémkoli okamžiku stačí kliknout na symbol Bluetooth® aplikace.

PROGRAMMING MODE (PROGRAMOVACÍ REŽIM)

Jak je uvedeno na straně 16, prostřednictvím programování můžeš vytvořit sekvenci příkazů a poslat ji do robota přes Bluetooth®.

Na této a na následujících stranách jsou popsány všechny funkce a charakteristiky grafického rozhraní tohoto režimu.

HLAVNÍ CHARAKTERISTIKY

Tlačítko Home
pro návrat na
domovskou
stránku

Prostředí ACTIONS (AKCE) vyhrazené programování.
V tomto prostředí lze sekvenci vytvořit, uložit, změnit,
odstranit, simulovat a odeslat do robota (viz následující
kapitoly).

Funkce Fotoaparát (další
informace nalezneš na
straně 22)

Příkazy ovládání
hrudníku

Příkazy ovládání
paží

Příkazy ovládání
vizuálních výrazů

Příkazy ovládání
zvukových efektů

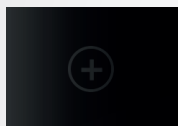
Příkazy ovládání
pohybů



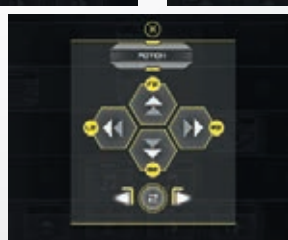
Časová osa: všechny příkazy trvají cca 1 s, s výjimkou
pohybů paží a hrudníku, které trvají cca 2 s.

PROGRAMMING MODE (PROGRAMOVACÍ REŽIM)

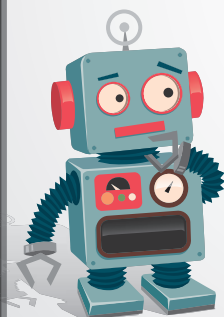
JAK VYTVOŘIT SEKVENCI



Postup programování je velice jednoduchý. Prostředí Akce se skládá z mřížky políček jako je to zde po straně. Kliknutím na políčka se znakem + se otevřou okna, v nichž se volí zadávané příkazy. Každý řádek je věnován jiné typologii příkazů (v pořadí shora dolů: pohyby hrudníku, pohyby paží, emocionální výrazy, zvuky, pohyby pásů).



Robot a aplikace jsou schopny spravovat až **200 příkazů**. Pokud je dosažen tento limit, zbarví se sekvence **červeně** a objeví se **upozornění** (MAX 200 ACTIONS) (MAXIMÁLNE 200 AKCI).



PROGRAMMING MODE (PROGRAMOVACÍ REŽIM)

JAK ZMĚNIT A ODESLAT SEKVENCI

Uspořádání příkazů sekvence lze změnit jednoduchým přesunutím prstem.



K vložení nového příkazu mezi dvě již existující akce sekvence stačí vybrat jednu (která se zvýrazní) a poté kliknout na +. Tímto způsobem se vytvoří prázdné políčko, do kterého můžeš vložit nový příkaz.

K odstranění příkazu stačí tento příkaz vybrat a kliknout na symbol koše.

Pomocí tlačítka

START

lze v jakémkoli okamžiku odeslat zadané příkazy do robota.

Pokud chceš robota zastavit během provádění příkazů, stiskni

STOP

Během provádění se v prostředí Actions (Akce) zvýrazňují právě probíhající akce.



PROGRAMMING MODE (PROGRAMOVACÍ REŽIM)

JAK SIMULOVAT SEKVENCI

Po stisku tlačítka **TEST** v prostředí programování se otevře stránka simulace, na které bude 2D model robota simulovat všechny příkazy obsažené v sekvenci.

Kliknutím na tlačítko X můžeš simulaci opustit a vrátit se do prostředí programování.

Prostředí simulace pohybů.

Simulace výrazů.



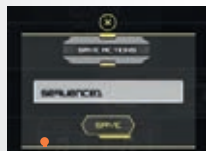
I v tomto případě se po kliknutí na START sekvence odešle do robota.

V tomto prostředí běží příkazy sekvence souběžně se simulací. Díky tomu můžeš zjistit, které příkazy již byly simulovány a u kterých simulace teprve nastane.

Po skončení můžeš simulaci tlačítkem TEST spustit od začátku.

JAK ULOŽIT SEKVENCI

Po stisku tlačítka SAVE (ULOŽIT) v prostředí programování se otevře výskakovací okno, v němž můžeš sekvenci pojmenovat a uložit. Uložená sekvence se automaticky vloží do menu SAVED ACTIONS (ULOŽENÉ AKCE).



Každou z uložených sekvencí lze jednoduše odstranit kliknutím na symbol koše.

Po výběru jedné z uložených sekvencí se tato automaticky zobrazí v prostředí ACTIONS (AKCE) a ty ji budeš moci měnit, simulovat nebo provést.



POZNÁMKA: Uložení provedená v režimu Programming (Programování) nejsou kompatibilní s režimem Self learning (Samoučení).

PROGRAMMING MODE (PROGRAMOVACÍ REŽIM)

FUNKCE FOTOAPARÁT

Kliknutím na tlačítko Fotoaparát  dostaneš možnost použít fotoaparát tvého zařízení k pořizování fotografií a natáčení videí robota provádějícího všechny tvé příkazy.

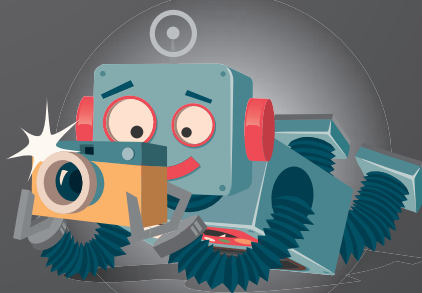
POZNÁMKA: Fotoaparát lze zapnout až po stisknutí tlačítka START a odeslání sekvence příkazů do robota přes Bluetooth®.



K opuštění fotoaparátu a k návratu na dříve zobrazenou obrazovku aplikace musíš v závislosti na operačním systému tvého zařízení:

Android™ → kliknout na tlačítko back (zpět) zařízení

iOS → kliknout na Smazat



NORMAL REAL TIME MODE (NORMÁLNÍ REŽIM V REÁLNÉM ČASE)

Jak je uvedeno na str. 16, prostřednictvím režimu Real Time můžeš všechny příkazy odesílat v reálném čase do robota. Na této stránce jsou popsány všechny funkce a charakteristiky grafického rozhraní tohoto režimu.

HLAVNÍ CHARAKTERISTIKY

Funkce Fotoaparát (další informace nalezneš v následujícím odstavci).

Kliknutím na tlačítko X se vrátíš na stránku volby typologie Real Time.

Příkazy ovládání vizuálních výrazů.

Příkazy ovládání hrudníku a paží.



Příkazy ovládání zvukových efektů.

Příkazy doprava, doleva, vpřed, vzad.

Příkazy ke změně rychlosti pohybu pásů (z 1 na 2).



Kliknutím na tlačítko Fotoaparát  bude statické pozadí aplikace nahrazeno záběry pořizovanými fotoaparátem tvého zařízení. Tak bude na obrazovce, kromě příkazů (v překryvu), v reálném čase zobrazeno také to, co robot právě dělá.

K opuštění fotoaparátu stačí znovu kliknout na tlačítko Fotoaparát.

CYRO MODE (REŽIM GYROSKOP)

S pomocí gyroskopu nebo akcelerometru tvého zařízení můžeš v tomto herním režimu pohybovat robotem pouhým nakloněním chytrého telefonu/tabletu.

POZNÁMKA: Tento režim je dostupný z menu Real Time.

HLAVNÍ CHARAKTERISTIKY

Kliknutím na tlačítko X se vrátíš na stránku volby typologie Real Time.

Příkazy ovládání vizuálních výrazů.

Příkazy ovládání hrudníku a paží.

Virtuální osciloskop, jehož prostřednictvím je signalizován směr pohybu na základě naklonění zařízení.

Funkce Fotoaparát (další informace nalezneš v následujícím odstavci).

Příkazy ovládání zvukových efektů.



Kliknutím na tlačítko Fotoaparát bude statické pozadí aplikace nahrazeno záběry pořizovanými fotoaparátem tvého zařízení. Tak bude na obrazovce, kromě příkazů (v překryvu), v reálném čase zobrazeno také to, co robot právě dělá.

K opuštění fotoaparátu stačí znovu kliknout na tlačítko Fotoaparát.

TOUCH GRID MODE (REŽIM DOTYKOVÉ MŘÍŽKY)

Jak je uvedeno na str. 16, pomocí pohybu prstů po dvou mřížkách je v tomto herním režimu možné ovládat všechny pohyby robota. Ostatní příkazy jsou dostupné stejně jako v základní verzi Real Time.

POZNÁMKA: Tento režim je dostupný z menu Real Time.

HLAVNÍ CHARAKTERISTIKY

Kliknutím na tlačítko X se vrátíš na stránku volby typologie Real Time.

Dotyková mřížka pohybu hrudníku a paží:

- **NAHORU:** zvednutí hrudníku
- **DOLŮ:** klesnutí hrudníku
- **DOPRAVA:** rozložení paží
- **DOLEVA:** složení paží

Příkazy ovládání zvukových efektů.

Příkazy ovládání vizuálních výrazů.

Funkce Fotoaparát (další informace nalezneš v následujícím odstavci).

Dotyková mřížka pohybu pásů:

- **NAHORU:** vpřed
- **DOLŮ:** vzad
- **DOPRAVA:** doprava
- **DOLEVA:** doleva



Kliknutím na tlačítko Fotoaparát bude statické pozadí aplikace nahrazeno záběry pořizovanými fotoaparátem tvého zařízení. Tak bude na obrazovce, kromě příkazů (v překryvu), v reálném čase zobrazeno také to, co robot právě dělá.

K opuštění fotoaparátu stačí znovu kliknout na tlačítko Fotoaparát.

SELF LEARNING MODE (REŽIM SAMOUČENÍ)

Spuštěním režimu Self Learning (Samoučení) se vstoupí do prostředí, v němž jsou příkazy nejenom v reálném čase odesílány do robota, ale také zaznamenávány a automaticky ukládány.

JAK ZAHÁJIT ZÁZNAM

Zpočátku jsou všechna tlačítka neaktivní. K zahájení záznamu a současněmu odesílání příkazů do robota je třeba kliknout na tlačítko REC.



UŠEOBECNÉ CHARAKTERISTIKY

Příkazy ovládání zvukových efektů.

Tlačítko Home pro návrat na domovskou stránku.

Prostředí ACTIONS (AKCE) vyhrazené záznamu. V tomto prostředí se sekvence vytváří pomocí zaznamenávaných příkazů, odesílaných v reálném čase do robota.

Příkazy ovládání hrudníku.

Příkazy ovládání paží.

Příkazy ovládání vizuálních výrazů.

Funkce Fotoaparát (další informace naleznete na straně 27).

Příkazy ovládání pohybů.

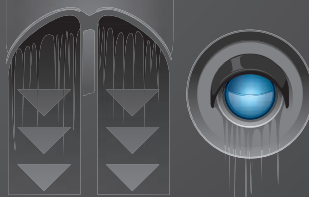


Pokud se po spuštění záznamu stiskne tlačítko STOP, záznam se přeruší a pohyby zastaví.

Příkazy ke změně rychlosti (maska pohybu pásů se aktualizuje v reálném čase podle zvolené rychlosti).



U verze „chytrý telefon“ jsou příkazy sdruženy do bloků (viz následující obrázek). Kliknutím na jednotlivé bloky se otevře okno s příslušnými volitelnými příkazy.



SELF LEARNING MODE (REŽIM SAMOUCENÍ)

FUNKCE ULOŽENÍ, ODESLÁNÍ A ODSTRANĚNÍ ZAZNAMENANÝCH SEKVENCÍ

Pokud se záznam zastaví tlačítkem **STOP** a v seznamu jsou obsaženy akce, jsou tlačítka **START**, **RESET** a **SAVE** aktivní:

- Kliknutím na tlačítko **START** se sekvence odešle do Robota.
- Kliknutím na **RESET** se ze seznamu odstraní všechny akce.
- Kliknutím na tlačítko **SAVE** je možné uložit zaznamenanou sekvenci (jako v režimu programování).

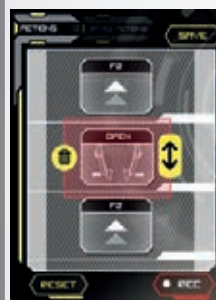
POZNÁMKA: Uložení provedená v režimu Self learning (Samoučení) nejsou kompatibilní s režimem Programming (Programování).

ZMĚNA SEKVENCÍ V PRŮBĚHU ZÁZNAMU



K vložení nového prvku dovnitř seznamu během zaznamenávání (tedy bez stisknutí tlačítka **STOP**) stačí vybrat jeden z již vložených příkazů (který se tím zvýrazní) a kliknout na vložení nové akce. Nová akce se tím odešle do robota a vloží bezprostředně za vybraný prvek.

ZMĚNA SEKVENCÍ PO DOKONČENÍ ZÁZNAMU



Po zastavení záznamu tlačítkem **STOP** se kliknutím na akci v seznamu tato akce vybere; poté je možné ji odstranit (žlutá ikona koše) nebo přesunout v rámci sekvence (žlutá ikona s šipkami).

FUNKCE FOTOAPARÁT



V kterémkoli okamžiku můžeš použít fotoaparát svého chytrého telefonu nebo tabletu kliknutím na tlačítko .

Tak si můžeš na pozadí zobrazit to, co snímá fotoaparát zařízení, a přímo na obrazovce pozorovat robota, který v reálném čase provádí tvé příkazy.

K opuštění fotoaparátu stačí znovu kliknout na tlačítko Fotoaparát.

DANCING MODE (REŽIM TANCE)

Jak je uvedeno na str. 16, Režim tance ti umožní robota roztančit v rytmu hudby. Jsi připraven/a dát se do toho?

VŠEOBECNÉ CHARAKTERISTIKY

Tlačítko Home
pro návrat na do-
movskou stránku.

Volitelné hudební
stopy.



Funkce
Fotoaparát
(další informa-
ce nalezneš
v následujícím
odstavci).

Přehrávač, jehož prostřednictvím můžeš sledovat přehrávání písniček.
POZNÁMKA: Každá hudební stopa trvá celkem 10 s.

FUNKCE FOTOAPARÁT

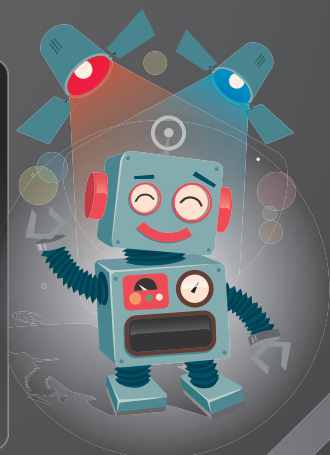


V kterémkoli okamžiku můžeš použít fotoaparát svého chytrého telefonu nebo tabletu kliknutím

na tlačítko .

Tak si můžeš na pozadí zobrazit to, co snímá fotoaparát zařízení, a přímo na obrazovce pozorovat robota, jak tančí.

K opuštění fotoaparátu stačí znovu kliknout na tlačítko Fotoaparát.



MEMO MODE (MEMO REŽIM)

Na rozdíl od všech ostatních herních režimů představuje Memo skutečnou a opravdovou výzvu ke zlepšení tvých pozorovacích schopností a paměti. Na následujících 3 stranách ti budou vysvětlena pravidla hry, jejímž prostřednictvím se budeš moci i popasovat se svými kamarády!

ÚROVNĚ OBTÍŽNOSTI A ODESLÁNÍ NÁHODNÉ SEKVENCE



Po zvolení režimu MEMO musíš vybrat úroveň obtížnosti (doporučujeme začít úrovní EASY a poté úroveň zvyšovat). Na základě zvolené úrovně, jak je uvedeno také na str. 16, vygeneruje aplikace náhodnou sekvenci příkazů o určité délce (čím vyšší úroveň, tím delší bude sekvence) a odešle ji do robota, aniž by ti ji ukázala. V následující tabulce jsou uvedeny kombinace obtížnosti a délek sérií příkazů.

ÚROVEŇ	EASY	NORMAL	HARD	IMPOSSIBLE
Počet příkazů sekvence	5	10	15	20

POZOROVÁNÍ A REKONSTRUKCE SEKVENCE

Po přijetí náhodné sekvence robot vyčká 2 sekundy (aby ti dal možnost se připravit) a poté začne sekvenci provádět. Během provádění jej musíš velmi pozorně pozorovat a rozpoznat všechny příkazy pomocí tlačítek aplikace. Pokud nedokážeš určit příkazy v reálném čase, musíš použít paměť.

Příkazy ovládání zvukových efektů.

Příkazy ovládání paží.

Příkazy ovládání hrudníku.

Kliknutím na tlačítko X se vrátíš na stránku volby úrovně obtížnosti.

Prostředí, v němž je nutné příkaz po příkazu rekonstruovat sekvenci prováděnou robotem.

Funkce Fotoaparát (další informace nalezneš na straně 30).

Příkazy ovládání pohybů pásů (v tomto případě je rychlost pevně nastavena na 2).

Po rekonstrukci sekvence, kliknutím na CHECK (KONTROLA), aplikace zkontroluje procento správných odpovědí a vypočte bodové hodnocení.



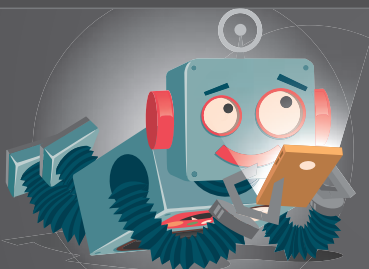
MEMO MODE (MEMO REŽIM)

REKONSTRUKCE SEKVENCE U VERZE „CHYTRÝ TELEFON“



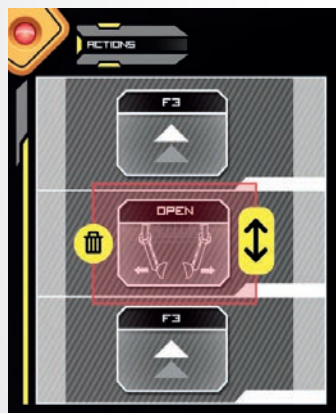
U verze „chytrý telefon“ jsou příkazy sdruženy do bloků (viz obrázek). Kliknutím na jednotlivé bloky se otevře okno s příslušnými příkazy, které lze zvolit a použít k rekonstrukci sekvence.

POZNÁMKA: Pro zjednodušení činnosti byly jak u verze „chytrý telefon“, tak u verze „tablet“ zrušeny vizuální výrazy.



ZMĚNA A OPRAVA SEKVENCE

Po dokončení rekonstrukce prováděné sekvence a před kontrolou dosažených bodů máš možnost sekvenci změnit a opravit.



Kliknutím na jednu z akcí vložených v prostředí ACTIONS (AKCE) se tato akce vybere; poté je možné ji odstranit (žlutá ikona koše) nebo přesunout v rámci série (žlutá ikona s šipkami). Nově vkládaná akce se vloží bezprostředně za vybraný prvek.

FUNKCE FOTOAPARÁT

V kterémkoli okamžiku můžeš použít fotoaparát svého chytrého telefonu nebo tabletu kliknutím na tlačítko .

Tak si můžeš na pozadí zobrazit to, co snímá fotoaparát zařízení, a robota přímo pozorovat. K opuštění fotoaparátu stačí znovu kliknout na tlačítko Fotoaparát.



MEMO MODE (MEMO REŽIM)

ÚÝPOČET ÚÝSLEDKU

Po rekonstrukci a případné opravě sekvence provedené robotem přichází čas ke kontrole, kolik jsi udělal/a chyb a kolika procent správných odpovědí jsi dosáhl/a. Stiskem tlačítka **CHECK** (KONTROLA) se otevře následující strana.

Dosažené
hodnocení.

Kliknutím na tlačítko X se vrátíš na stránku volby úrovně obtížnosti.

Stiskem tlačítka RESTART robot provede sekvenci znovu a aplikace se vrátí na stránku rekonstrukce.



Prostor, ve kterém se zobrazuje jeden z 5 výrazů v závislosti na dosaženém bodovém hodnocení. Čím bude počet bodů vyšší, tím větší bude úsměv.

Chyby: Kliknutím na toto tlačítko se zobrazí okno s červeně zvýrazněnými chybami, kterých jsi se dopustil/a.

Procento tvých správných odpovědí.

V následující tabulce jsou uvedeny všechny možné kombinace % procento správných odpovědí – hodnocení – výraz:

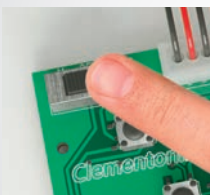
Výraz					
Hodnocení	Try again	Can you do better?	Good	Well done	Excellent
% správných odpovědí	0–24 %	25–49 %	50–74 %	75–99 %	100 %

RUČNÍ PROGRAMOVÁNÍ

Pokud chceš svého robota používat bez pomoci aplikace a zařízení, můžeš si s ním hrát v **ručním režimu**, ve kterém lze programovat pohyby a zvuky podle libosti. Pokyny k zadávání příkazů jsou níže uvedeny v příslušném pořadí.

1

Nastav **přepínač** na **M** (ruční režim).



2

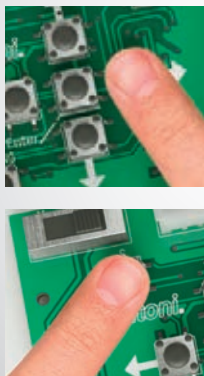
Stiskni tlačítko **P** (**Programování**) vpravo nahoře pro zapnutí režimu „Input Mode“ (režim zadávání). (Robot ukáže tento výraz.)



3

Zadej robotu postupně příkazy:

- **pohyby vpřed, vzad, doprava a doleva** (vyjádřené šipkami);
- **zvuky** (tlačítko **S**), jež budou vybrány náhodně a v sekvenční reprodukci ve správném pořadí;
- **pohyby hrudníku a paží** (tlačítka **Chest** a **Arms**).



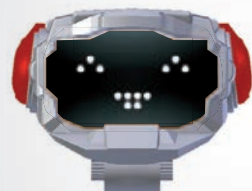
4

Znovu stiskni tlačítko **P** pro potvrzení zadané sekvence příkazů (**mikro LED diody zhasnou a výraz zmizí**).



5

Stiskni tlačítko **Enter** pro spuštění pohybu (až do konce provádění sekvence příkazů bude mít robot tento výraz).



- V ručním režimu se pohyby pásů provádějí rychlostí 2.
- Systém je schopen uložit do paměti a provést až 200 příkazů za sebou.

- Pokud si během pohybů všimneš, že jsi trasu zadal/a špatně, stačí znovu stisknout tlačítko **P**. Robot se zastaví a automaticky vrátí do režimu **Input Mode**.
- Pokud chceš po dokončení naprogramovaného pohybu **zopakovat právě projetou trasu**, stiskni **Enter**.
- Pokud chceš v průběhu pohybu **zopakovat sekvenční prováděných příkazů od začátku**, opět stiskni **Enter**.
- V případě, že robot nefunguje správně, **vypni jej a znovu jej zapni**.

RUČNÍ OVLÁDÁNÍ TANCE

Režim **Dancing** (tance) je dostupný jak z aplikace, tak ručně. Nastav přepínač na **M** (ruční režim) a zapni **Dancing mode** (Režim tance) pomocí příslušného tlačítka **Dancing** (Tanec):

- **1x stiskni** toto tlačítko a poté **Enter**: robot bude přehrávat hudbu **HIP POP**;
- **2x za sebou stiskni** toto tlačítko a poté **Enter**: robot bude přehrávat hudbu **POP**;
- **3x za sebou stiskni** toto tlačítko a poté **Enter**: robot bude přehrávat hudbu **ROCK**;
- **4x za sebou stiskni** toto tlačítko a poté **Enter**: robot bude přehrávat hudbu **TECHNO**.

