

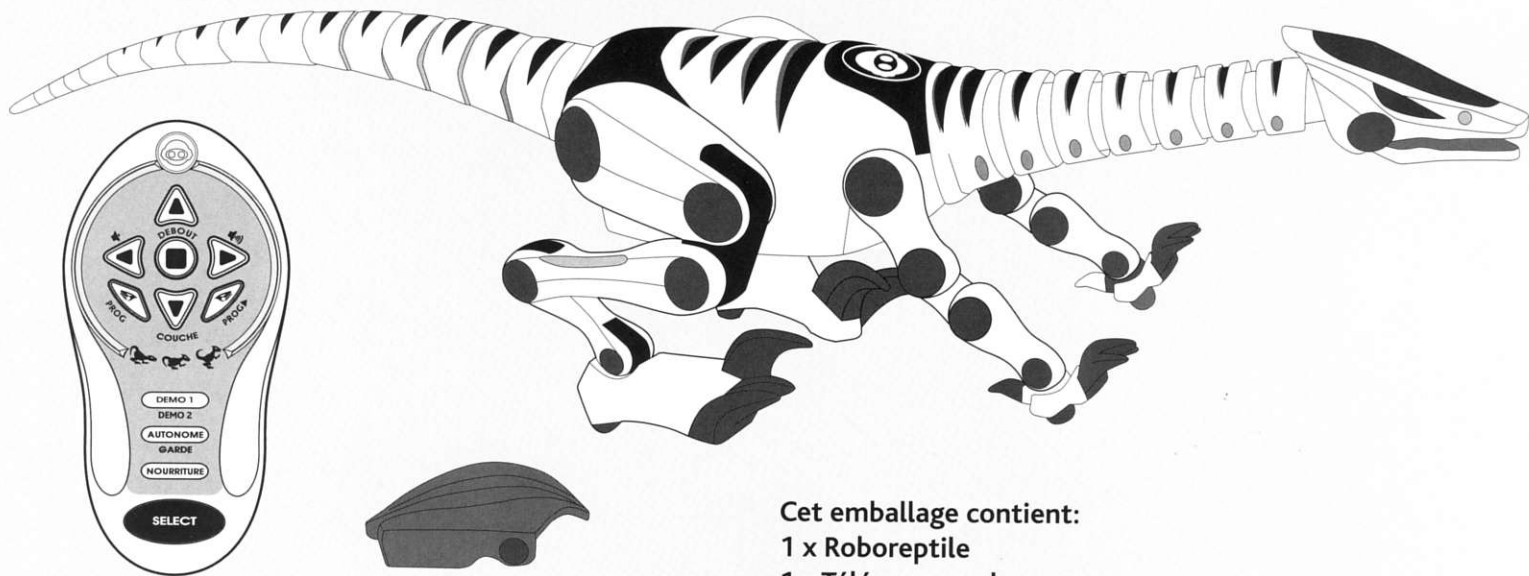
Manuel d'utilisation

Article No. 8065 | Âgé 8+

R O B O R E P T I L ETM
QUAND LA TECHNOLOGIE A DU CARACTÈRE

Félicitations pour votre achat du nouveau Roboreptile.

Lisez attentivement le présent manuel pour une parfaite compréhension des nombreuses caractéristiques de votre nouveau Roboreptile.



Télécommande

Masque

Cet emballage contient:

- 1 x Roboreptile
- 1 x Télécommande
- 1 x Masque



Détails des piles et mise en marche	2	Mouvements de base	11
Vue générale	3	Télécommande – Niveau 1	12
Tableau des fonctions de la télécommande	4	Télécommande – Niveau 2	13
Mode Autonome, Humeurs et Veille	5-6	Télécommande – Niveau 3	14
Nourrir votre Roboreptile	7	Mode programmation	15
Capteur visuels	8	Contrôle du volume	16
Capteur tactile	9	Mode Garde	16
Capteurs sonores	10	Comprendre le Roboreptile	17

DÉTAILS DES PILES ET MISE EN MARCHÉ



Exigences relatives aux piles

Votre télécommande est alimentée par 3 piles LR6 (AA) (non fournies).

Votre Roboreptile est alimenté par 6 piles LR6 (AA) (non fournies).

Installation des piles

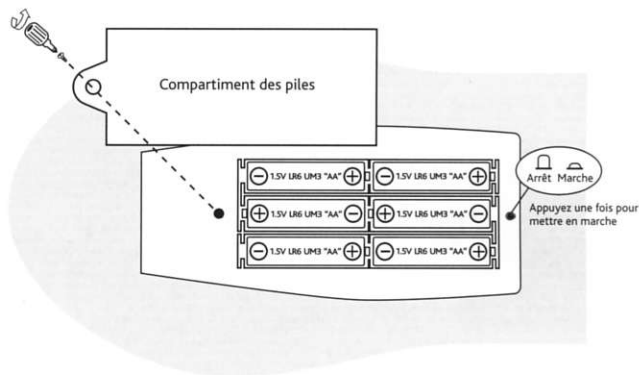
- 1 Avant d'installer ou de changer les piles, assurez que le bouton Marche/Arrêt du Roboreptile est sur la position Arrêt.
- 2 Retirez les couvercles des compartiments de piles à l'aide d'un tournevis ou cruciforme (non fourni).
- 3 Insérez les piles (non fournies) dans le Roboreptile et dans la télécommande comme indiqué sur les schémas.
- 4 Remplacez les couvercles des compartiments de piles ainsi que les vis.
- 5 Appuyez sur le bouton Marche/Arrêt en position Marche.

Mise en marche

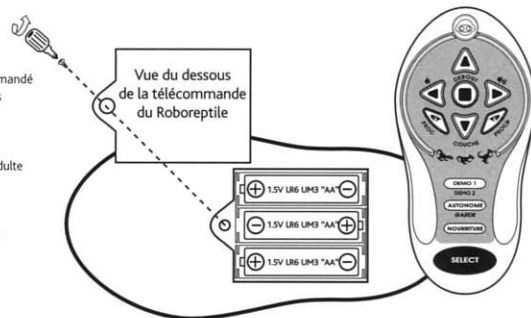
Le Roboreptile effectue une routine de démarrage qui ne peut pas être interrompue. Il attend ensuite une interaction.

Si aucune interaction ne se produit pendant environ 30 secondes, le Roboreptile passe en Mode Autonome (voir p.5).

Vue de dessous du Roboreptile

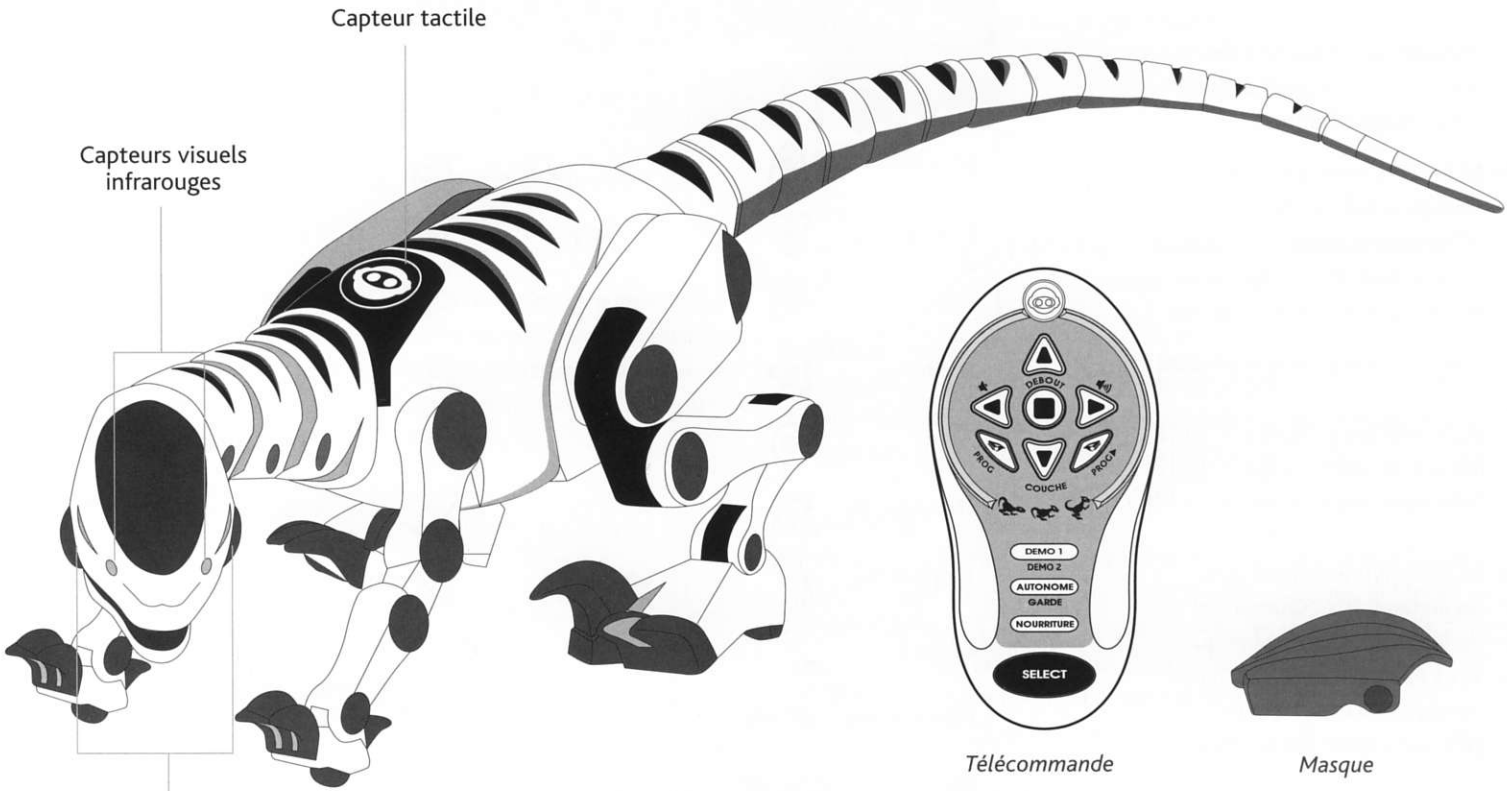


Vue de dessous de la télécommande du Roboreptile



Attention : Informations importantes relatives aux piles

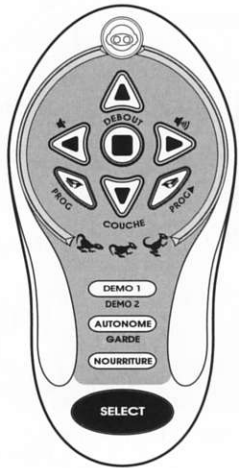
- Utilisez uniquement des piles neuves de dimension appropriée et de type recommandé
- Ne mélangez pas les piles neuves et les piles usagées, les types de piles différents [standard (carbone-zinc), alcaline ou rechargeable] ou les piles rechargeables de différentes capacités.
- Retirez les piles rechargeables du jouet avant de les recharger
- Les piles rechargeables doivent être chargées uniquement sous la surveillance d'un adulte
- Respectez la polarité adéquate, (+) et (-)
- N'essayez pas de recharger des piles non rechargeables
- Ne jetez pas les piles au feu
- Remplacez toutes les piles du même type / de la même marque en même temps
- Ne court-circuitez pas les bornes
- Retirez les piles usagées du jouet
- Les piles doivent être remplacées par un adulte
- Retirez les piles, si le jouet ne doit pas être utilisé pendant un certain temps



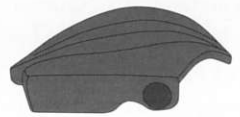
Capteur tactile

Capteurs visuels infrarouges

Capteurs sonores stéréo



Télécommande



Masque

TABLEAU DES FONCTIONS DE LA TÉLÉCOMMANDE



La télécommande a 3 niveaux

Appuyez sur le bouton de sélection Select pour passer d'un niveau à l'autre.

La lumière reste allumée (niveau actif) pendant environ 30 secondes après avoir appuyé pour la dernière fois sur un bouton puis repasse au niveau 1.

































Pour voir ces commandes en détail :

Télécommande Niveau 1 (p.12)

Télécommande Niveau 2 (p.13)

Télécommande Niveau 3 (p.14)

Le Roboreptile répond plus facilement aux commandes de la télécommande lorsque vous êtes en face de lui. Il ne verra pas aussi bien, si la télécommande est derrière lui.

Niveau 1	Niveau 2 <small>Appuyez sur  x1 fois</small>	Niveau 3 <small>Appuyez sur  x2 fois</small>
Pas de lumière	Lumière rouge	Lumière verte animée
En avant 	Debout sur les pattes arrière 	Sauter 
En arrière 	Sur les quatre pattes 	Ramper 
Gauche 	Volume moins 	Coup de queue à gauche 
Droite 	Volume plus 	Coup de queue à droite 
Arrêt 	Arrêt 	Arrêt 
Tête à gauche 	Mode de programme 	Attaquer 
Tête à droite 	Lecture de programme 	Secouer 
Démo 1 	Démo 2 	Titube 
Déplacement 	Mode de garde 	Mordre 
Nourrir 	Nourrir 	Nourrir 



Le Roboreptile démarre en Mode Télécommande et reste dans cet état dès qu'il attend ou qu'il effectue une commande de la télécommande.

Le Roboreptile passe en Mode Autonome si l'on appuie sur son Capteur tactile, après avoir réagi à un son, si l'on appuie sur le bouton « Autonome », après avoir réagi à la vision infrarouge, après avoir été nourri, après que le masque a été retiré ou s'il reste debout pendant 30 secondes.

Lorsqu'il est en Mode Autonome, le Roboreptile évite les obstacles en utilisant son Système de Vision Infrarouge. Occasionnellement, il s'arrête et écoute les sons nets et forts en utilisant ses capteurs sonores. Pendant ce temps, ses capteurs visuels et son capteur tactile sont actifs.

La réponse du Roboreptile aux stimuli environnementaux dépend de son humeur – affamé ou satisfait.

S'il reste en Mode Autonome pendant environ 5 minutes sans aucune interaction de l'utilisateur, le Roboreptile s'éteint. La seule façon de le rallumer est de l'éteindre et de le rallumer (bouton Marche/Arrêt).

HUMEURS

Affamé

C'est l'humeur par défaut du Roboreptile. Il est toujours affamé, agressif et actif lorsqu'il est de cette humeur.

Satisfait

Après avoir été nourri (voir p.7), il est léthargique et lent. Il sort de l'humeur Satisfait si on le laisse tranquille pendant environ 60 secondes ou si l'on appuie sur un bouton de la télécommande.

Apprivoisé

Lorsqu'il porte le masque, le Roboreptile est d'humeur Apprivoisé et Soumis (voir p.6 pour l'humeur Apprivoisé – Soumis, le Mode veille et l'arrêt). Les capteurs visuels et sonores du Roboreptile sont inactifs dans cette humeur. Pour activer le Roboreptile, retirez son masque et il prend l'humeur Affamé.



Il peut s'avérer difficile de couvrir le Roboreptile lorsqu'il est d'humeur Affamé car il est très agressif. Il est plus facile de lui mettre le masque après qu'il a mangé (voir Nourrir - p.7), car il est plus calme et ne peut pas retirer le masque en le secouant.

Si le Roboreptile parvient à retirer le masque avant de se calmer, il sera très agressif !

Apprivoisé - Soumis

Lorsqu'il est masqué, le Roboreptile est soumis. Dès que vous retirez le masque, il se met en colère. Pendant cette période, il émet de manière régulière une respiration calme.

NOTE
Tout objet pouvant recouvrir tous les capteurs sur la tête du Roboreptile peut être utilisé à la place du masque. Un environnement sombre entraînera la même réaction.

Masqué – Mode Repos

Le Roboreptile s'endort au bout de 40 secondes environ. Si vous lui retirez le masque, il se réveillera lentement. Vous ne l'entendrez plus respirer pendant ce temps.

Arrêt

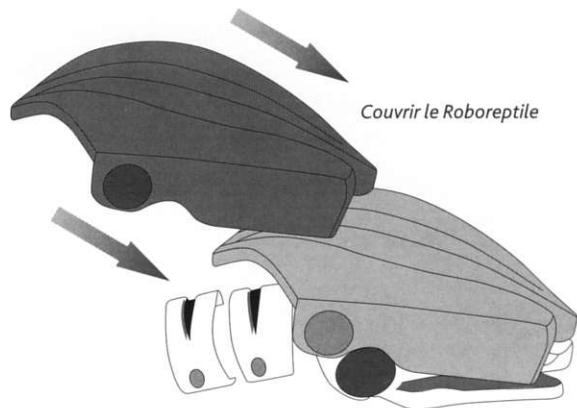
Après avoir dormi pendant environ 10 minutes, le Roboreptile s'arrête pour économiser ses piles. Pour le réveiller, il faut alors l'arrêter et le rallumer.

En écoutant la respiration du Roboreptile, vous pouvez savoir s'il est soumis ou endormi. Le Roboreptile répond toujours à son capteur tactile jusqu'à ce qu'il passe en mode Repos.

Faites glisser le masque sur la tête du Roboreptile de l'arrière vers l'avant.

Ne forcez pas l'installation du masque sur sa tête, en venant directement par dessus ou de l'avant.

Voir également les Humeurs à la p.5.





Vous pourrez nourrir le Roboreptile pour le calmer. Pour nourrir le Roboreptile, APPUYEZ ET MAINTENEZ le bouton Nourrir. Il ne réagit pas au signal Nourrir quand il est masqué.

Pister

En activant le bouton Nourrir, le Roboreptile s'assoit sur ses pattes arrière et piste le signal gauche ou droit de la télécommande avec sa tête. (Cela interrompt n'importe quel mode du Roboreptile).

Si le signal se déplace trop loin vers la gauche ou la droite, le Roboreptile suit la télécommande en tournant son corps vers la gauche ou la droite à l'aide de ses pattes. Il est possible d'embêter le Roboreptile si vous continuez de le faire tourner dans une direction tandis qu'il piste la nourriture il effectuera alors une animation.

Chasser

Sans activer la télécommande pendant environ 4 secondes, le Roboreptile va s'orienter dans la position de la source de la nourriture et va passer en mode de chasse. Il va courir vers la télécommande, tourner vers la gauche ou la droite si nécessaire. (Il ne saura pas s'il a atteint la télécommande).

Signal perdu

S'il chasse la nourriture pendant environ 30 secondes, il va s'ennuyer et arrêter de chasser.

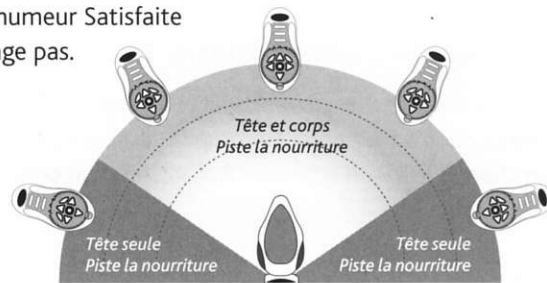
Nourrir

Pour faire manger le Roboreptile après qu'il ait pisté et chassé, relâchez le bouton Nourrir. Pour nourrir directement le Roboreptile sans pister ni chasser, appuyez et relâchez rapidement le bouton Nourrir.

Humeur Satisfait

Après avoir mangé, son humeur passe en 'Humeur Satisfait'. Cela dure environ 60 secondes (sans compter l'évitement des obstacles et les interruptions de l'utilisateur) avant qu'il ne repasse à l'humeur Affamé.

Le Roboreptile piste, court et chasse le signal de la nourriture lorsqu'il est d'humeur Satisfaite mais il ne mange pas.



NOTE

Envoyer le signal de nourriture par derrière le Roboreptile va le perturber. Il pense alors que sa nourriture est face à lui.

Le Roboreptile a des capteurs visuels infrarouges qui lui permettent de détecter tout mouvement et d'éviter les obstacles sur son chemin. Les capteurs réagissent mieux aux mouvements se produisant dans la zone située juste devant son nez.

Les capteurs visuels du Roboreptile réagissent lorsqu'il se déplace ou est fixe, mais il est incapable de voir quoi que ce soit lorsqu'il est masqué. Pour interagir avec le Roboreptile en utilisant ses capteurs visuels, il doit d'abord s'arrêter de bouger sinon il procédera à l'évitement d'un obstacle.

Bouger – Évitement d'obstacle

Lorsqu'il bouge, ses réactions sont appelées 'Évitement d'obstacle' et sont les mêmes qu'il soit d'humeur Affamée ou Satisfaite.

Lorsqu'il marche, il n'est pas capable de détecter les mouvements, il réagit donc à tout objet (y compris l'utilisateur) qui entre dans son champ de vision comme s'il s'agissait d'un obstacle, qu'il soit mobile ou fixe.

Fixe

Lorsqu'il est fixe, il réagit différemment à un objet entrant dans son champ de vision. Lorsqu'il voit pour la première fois un objet, il saute sur ses pattes arrière. Il piste le mouvement d'un objet à gauche et à droite.

Pister trop longtemps

Si le Roboreptile piste un objet trop longtemps, il va s'ennuyer, effectuer une animation et arrêter de pister l'objet.

Objet perdu

Si l'objet que le Roboreptile piste est perdu, il peut parfois le retrouver. Si l'objet a été perdu depuis trop longtemps, le Roboreptile s'éloigne.

Titube

Déplacer d'un côté à l'autre l'objet que le Roboreptile piste et le faire tourner et retourner encore peut rendre le Roboreptile un peu étourdi (cette animation est la même que celle du bouton Titube).

Attraper

Si l'objet que le Roboreptile piste est droit devant son visage (les deux capteurs sont activés) pendant environ 3 secondes, le Roboreptile se déplace vers lui selon son humeur.

S'il est d'humeur Affamée, il s'étire et saute pour attraper l'objet. S'il est d'humeur Satisfait, le Roboreptile est léthargique, il s'étire encore mais plus calmement.

Le Roboreptile revient en mode Autonome une fois que toute interaction visuelle a cessée.

IMPORTANT

Le système de vision infrarouge du Roboreptile est basé sur le réfléchissement. Cela signifie qu'il peut voir facilement les surfaces très réfléchissantes telles que les murs blancs ou les miroirs et ce à de plus grandes distances. Lorsque le système de vision du Roboreptile masqué est arrêté, il n'a aucune capacité de visibilité infrarouge.

CAPTEUR TACTILE

Le Roboreptile est équipé d'un capteur tactile, qui lui permet de répondre aux interactions humaines.

Le capteur tactile est situé sur le dos du Roboreptile, à la base de son cou. Le Roboreptile n'apprécie que son capteur tactile soit actionné que lorsqu'il est masqué. Voir le paragraphe Soumis ci-dessous.

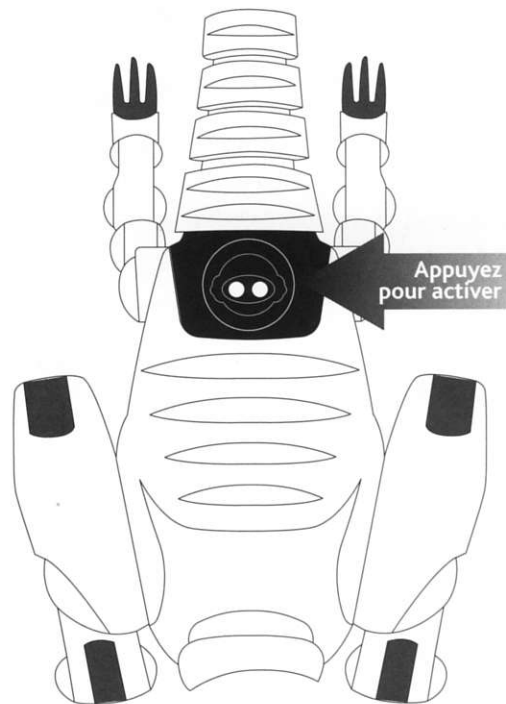
Le Roboreptile peut passer facilement en mode Autonome sans utiliser la télécommande, mais en appuyant sur le capteur tactile. Le Roboreptile effectue une courte animation et passe en mode Autonome.

Les actions pour éviter les obstacles, pour tourner et pour marcher en arrière désactivent le capteur tactile afin de permettre au Roboreptile de réaliser son déplacement en toute sécurité.

Humeur Masqué – Soumis

Le Roboreptile préfère que son capteur tactile soit activé lorsqu'il est masqué. Appuyez une ou deux fois sur le capteur pour obtenir différentes réactions.

Vue de dessus du Roboreptile



CAPTEURS SONORES

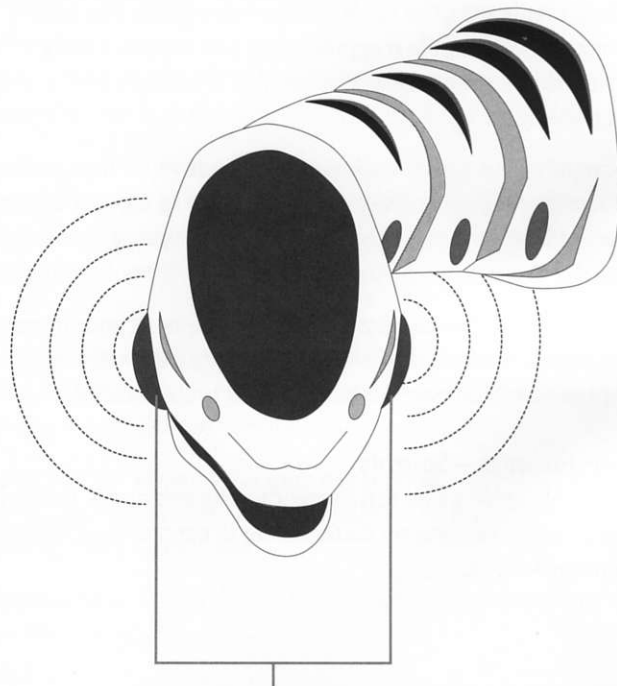


Le Roboreptile a des capteurs sonores situés de chaque côté de sa tête, juste derrière la mâchoire. Ils lui permettent de détecter les sons nets et forts (comme un claquement des mains) émis à sa gauche, à sa droite et devant.

Lorsqu'il entend un son, il court dans sa direction.

Le Roboreptile écoute lorsqu'il est à l'arrêt, lorsqu'il ne porte pas son masque et lorsqu'il n'est pas en Mode Programmation. Lorsqu'il effectue un mouvement ou une animation, ses capteurs sonores sont éteints.

Vue de face du Roboreptile



Capteurs sonores



Marche

Faites défiler en continu la fonction 'en avant' (niveau 1) pour modifier la démarche du Roboreptile.

Appuyez une fois pour	Marche 1 - 4 pattes	Rapide
Encore une fois pour	Marche 2 - 4 pattes	Lent
Encore une fois pour	Marche 2 - 4 pattes	Grands pas
Encore une fois pour	Marche 2 - 4 pattes	Petits pas
Encore une fois pour	Retour à Marche 1	

Pour passer d'une marche à l'autre, le bouton 'En avant' doit être actionné pendant que le Roboreptile marche, sinon il recommence à partir de la Marche 1.

Sauter

Choisissez le saut à 2 ou 4 pattes en appuyant sur le bouton En avant au niveau 3. Le style initial de saut dépend du fait que le Roboreptile soit sur 2 ou 4 pattes.

Tourner

Appuyer sur le bouton gauche ou droit fait tourner immédiatement le Roboreptile dans cette direction, lorsque vous êtes face à lui. Appuyez de nouveau sur le même bouton pendant qu'il tourne et le Roboreptile effectue un tour en marchant.

Vous alternerez ces deux tours chaque fois que vous actionnez le même bouton de direction.









Les actions de marche avant, marche arrière et tour durent environ 30 secondes. Cette durée ne tient pas compte du temps passé pour l'évitement d'obstacles.

NOTE

Appuyer sur 'tourner' interrompt la marche.

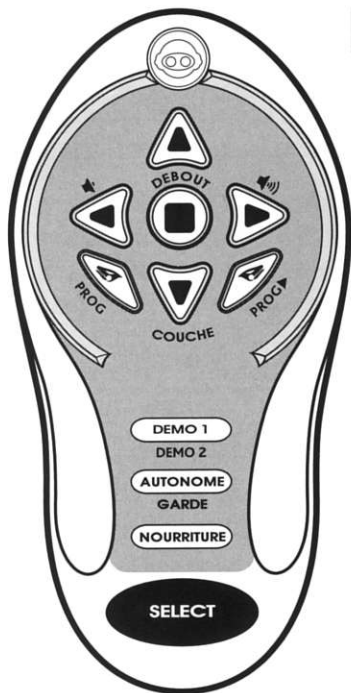


PAS DE LUMIERE

Arrêt		Appuyez sur ce bouton pour que le Roboreptile arrête l'action en cours.
En avant		Appuyez sur En avant pour produire les quatre démarches du Roboreptile. (voir Marche à la p.11)
En arrière		Appuyez sur ce bouton pour que le Roboreptile se déplace en arrière.
Gauche		Appuyez sur ce bouton pour que le Roboreptile effectue un tour sur lui-même. Appuyez une nouvelle fois lorsqu'il bouge afin qu'il effectue un tour en marchant.
Droite		Appuyez sur ce bouton pour que le Roboreptile effectue un tour sur lui-même. Appuyez une nouvelle fois lorsqu'il bouge afin qu'il effectue un tour en marchant.
Tête à gauche		Appuyez sur 'tête à gauche' pour que le Roboreptile regarde à gauche puis qu'il revienne devant.
Tête à droite		Appuyez sur « tête à droite » pour que le Roboreptile regarde à droite puis qu'il revienne devant.
Démo 1		Appuyez sur Démo pour que le Roboreptile fasse une démonstration préprogrammée de mouvements et d'animations.
Déplacement		Appuyez sur ce bouton pour le Roboreptile passe du Mode Télécommande au Mode Autonome.
Nourrir		Appuyez et maintenez le bouton Nourrir pour une interaction visant à nourrir le Roboreptile (voir p.7).

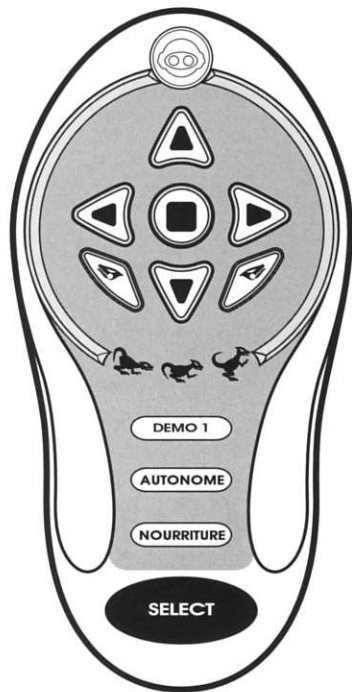
NOTE

Commandez le Roboreptile comme s'il était votre reflet dans un miroir. Exemple de commande : Appuyez sur le bouton gauche pour qu'il se déplace sur sa droite. Appuyez sur le bouton droit pour qu'il se déplace sur sa gauche.



LUMIERE ROUGE

- | | | |
|----------------------|--|--|
| Arrêt | | Appuyez sur ce bouton pour que le Roboreptile arrête l'action en cours. |
| Corps debout | | Appuyez sur ce bouton pour que le Roboreptile se lève – sur 2 jambes. (Ce bouton ne fera rien si le Roboreptile est déjà dans cette position). |
| Corps au sol | | Appuyez sur ce bouton pour que le Roboreptile se baisse - sur 4 jambes. (Ce bouton ne fera rien si le Roboreptile est déjà dans cette position). |
| Volume moins | | Appuyez sur ce bouton pour baisser le volume. Cela interrompt toutes les fonctions en cours de réalisation. |
| Volume plus | | Appuyez sur ce bouton pour augmenter le volume. Cela interrompt toutes les fonctions en cours de réalisation. |
| Mode de programme | | Appuyez sur ce bouton pour passer au Mode Programmation (voir p.15). |
| Lecture de programme | | Appuyez sur ce bouton pour que le Roboreptile effectue le programme stocké dans sa mémoire. Si aucun programme n'est stocké, il effectuera un 'arrêt' (voir p.15). |
| Démo 2 | | Appuyez sur ce bouton pour que le Roboreptile effectue une démonstration préprogrammée d'animations. |
| Mode de garde | | Appuyez sur ce bouton pour que le Roboreptile passe en Mode Garde (voir p.16). |
| Nourrir | | Appuyez et maintenez le bouton Nourrir pour une interaction visant à nourrir le Roboreptile (voir p.7). |



LUMIERE VERTE ANIMÉE

- | | | |
|------------------------|--|---|
| Arrêt | | Appuyez sur ce bouton pour que le Roboreptile arrête l'action en cours. |
| Sauter | | Appuyez sur ce bouton pour que le Roboreptile réalise des sauts (voir Sauter à la p.11). |
| Ramper | | Appuyez sur ce bouton pour que le Roboreptile rampe. |
| Coup de queue à gauche | | Appuyez sur ce bouton pour que le Roboreptile effectue un battement de queue à gauche. |
| Coup de queue à droite | | Appuyez sur ce bouton pour que le Roboreptile effectue un battement de queue à droite. |
| Attaquer | | Appuyez sur ce bouton pour que le Roboreptile attaque. |
| Secouer | | Appuyez sur ce bouton pour que le Roboreptile se secoue. |
| Titube | | Appuyez sur ce bouton pour que le Roboreptile titube. |
| Mordre | | Appuyez sur ce bouton pour que le Roboreptile morde. |
| Nourrir | | Appuyez et maintenez le bouton Nourrir pour une interaction visant à nourrir le Roboreptile (voir p.7). |



IMPORTANT

En entrant dans le Mode Programmation, le programme actuel (s'il en existe un) est immédiatement effacé.

Un programme en 20 étapes peut être créé en utilisant les boutons de direction et d'animation.

Pour ENTRER dans le Mode Programmation, appuyez sur le bouton Mode Programmation. Le Roboreptile se lève sur ses pattes arrière et ne bouge plus lorsqu'il est en Mode Programmation.

Programmer votre Roboreptile

L'utilisateur peut choisir une combinaison de commandes de la télécommande parmi les trois niveaux de la télécommande afin de créer un programme.

Il y a 20 étapes dans chaque programme. Lorsque l'utilisateur parvient à saisir une étape, un son tient lieu de confirmation. Lorsque le Roboreptile n'est pas capable de réaliser une étape, un son tient lieu de refus.

Les fonctions suivantes ne peuvent pas être incluses dans le programme:

- Modes Démo
- Nourrir
- Mode Garde
- Arrêter
- Contrôle du volume
- Déplacement

Réaliser le Programme

L'utilisateur peut reproduire le programme quand il le souhaite en appuyant sur le bouton Lecture de programme.

Sortir du Mode Programmation

Pour sortir immédiatement du Mode Programmation, appuyez sur le bouton Lecture de programme. Le Roboreptile effectue un programme s'il y a un programme stocké.

Pour sortir du Mode Programmation, l'utilisateur peut laisser le Roboreptile tranquille pendant environ 30 secondes.

Sans activer aucune commande, le Roboreptile passe en Mode Autonome au bout de 60 secondes. Si des commandes ont été activées, le Roboreptile effectue sa routine.

NOTE

Appuyer sur STOP provoque un son de refus. Cela ne permet pas au Roboreptile de sortir du Mode de Programme, car cela n'est pas enregistré comme une commande programmable.

Effacer le Programme

En appuyant sur le bouton Lecture de programme immédiatement après être entré dans le Mode de Programme, cela élimine le programme. Cela empêche également de saisir toute étape de programme.

NOTES

Appuyer sur le bouton Nourrir interrompt le Mode de Programme. Le Roboreptile commence sa routine de nourriture. La mémoire de programme s'efface lorsque le Roboreptile est éteint. En mode programmation, évitez d'utiliser la fonction "corps au sol". Le Roboreptile se mettra automatiquement en position "corps au sol" avant la plupart des actions.

CONTRÔLE DU VOLUME

Le volume du Roboreptile peut être réglé en utilisant la fonction de Contrôle du Volume. Lors de la mise sous tension, le volume par défaut est Elevé.

Volume plus  Au niveau 2

Volume moins  Au niveau 2

Il existe trois réglages du volume:

- 1 Elevé
- 2 Faible
- 3 Muet

NOTE
Modifier le volume lorsque le Roboreptile effectue une fonction entraîne l'arrêt de la fonction.

MODE GARDE

Passez le Roboreptile en Mode Garde afin qu'il surveille la zone qui l'entoure.

Mode Garde  Au niveau 2

Il se lève sur ses pattes arrière et reste fixe. Il utilise ensuite ses capteurs visuels infrarouges et ses capteurs sonores pour surveiller la zone qui l'entoure.

S'il entend un son ou détecte un mouvement, il peut

- A** effectuer une animation par défaut
- B** effectuer une routine programmée par l'utilisateur (si une routine est programmée).

Au bout de 20 minutes environ, le Roboreptile s'éteint.

Pour sortir du Mode Garde, appuyez sur n'importe quel bouton.

ATTENTION
Ne placez pas le Roboreptile au bord d'une table, car il pourrait tomber lorsqu'il bouge.

COMPRENDRE LE ROBOREPTILE



- Commandez le Roboreptile comme s'il était votre reflet dans un miroir.

Exemple de commande

Appuyez sur le bouton gauche, il bouge sur sa droite.

Appuyez sur le bouton droit, il bouge sur sa gauche.

- Le Roboreptile répond plus facilement aux commandes de la télécommande lorsque vous êtes en face de lui. Il ne verra pas aussi bien, si la télécommande est derrière lui.
- Les fonctions infrarouges peuvent être affectées par un soleil brillant, un éclairage fluorescent et une lumière atténuée électroniquement.
- Lors de son activation, le Roboreptile est sensible à la vision et au toucher. Lorsqu'il ne bouge plus, il est sensible aux sons.

- Lorsqu'il est fixe en Mode Télécommande, le Roboreptile passe en Mode Autonome si aucune commande n'est activée pendant 30 secondes environ.
- Si la lumière ambiante est trop faible, le Roboreptile pense que son masque a été installé.
- Lors des commandes de marche avant, marche arrière ou tourner, l'action dure environ 30 secondes. Cette durée est supérieure en cas d'évitement d'obstacle.
- Lors de l'activation, le Roboreptile s'anime.
Ne le placez pas au bord d'une table ou dans des escaliers.
- Si le Roboreptile a des difficultés à effectuer ses animations et s'il est trop lent, changez ses piles.



EL8065FR01(NPD)

Fabriqué et distribué
par © 2006 WowWee Ltd.
Tous droits réservés.

WowWee Limited
Bureau d'Asie
Unit 301A-C, 92 Granville Rd
T.S.T. East, Hong Kong

WowWee Group
Bureau d'Amérique du Nord
6600 Decarie, Suite 200
Montreal, QC H3X 2K4, Canada

Assistance téléphonique: 1-800-310-3033
Email: support@wowwee.com

www.wowwee.com
www.roboreptileonline.com

Nous vous recommandons de conserver notre adresse en cas de besoin ultérieur. Le produit et les couleurs peuvent être modifiés. Emballage imprimé en Chine. Ce produit ne convient pas aux enfants de moins de trois ans, en raison des petites pièces pouvant entraîner un risque d'étouffement.

FABRIQUE EN CHINE

ATTENTION

Tout changement ou toute modification n'ayant pas été expressément approuvés par la partie responsable de la conformité peuvent annuler l'autorité de l'utilisateur à utiliser l'équipement.

NOTE

Ce matériel a été testé et est conforme aux tolérances d'un appareil numérique de classe B, conformément à la partie 15 des règles du FCC. Ces limites sont conçues pour assurer une protection raisonnable contre le brouillage préjudiciable dans une installation résidentielle. Ce matériel produit, utilise et peut émettre de l'énergie en radiofréquence et s'il n'est pas installé et utilisé conformément aux instructions, il peut entraîner des brouillages préjudiciables des radiocommunications.

Toutefois, il n'est pas garanti qu'une interférence ne se produira pas dans une installation spécifique. Si ce matériel entraîne des interférences sur la réception radio ou télévision, ce qui peut être vérifié en allumant et éteignant l'équipement, nous encourageons l'utilisateur à essayer d'éliminer l'interférence par une ou plusieurs des mesures suivantes:

- Réorientez ou repositionnez l'antenne de réception
- Augmentez la distance entre le matériel et le récepteur
- Branchez le matériel sur une prise d'un circuit différent de celui du raccordement du récepteur
- Consultez le distributeur ou un technicien spécialisé en radio/TV

