

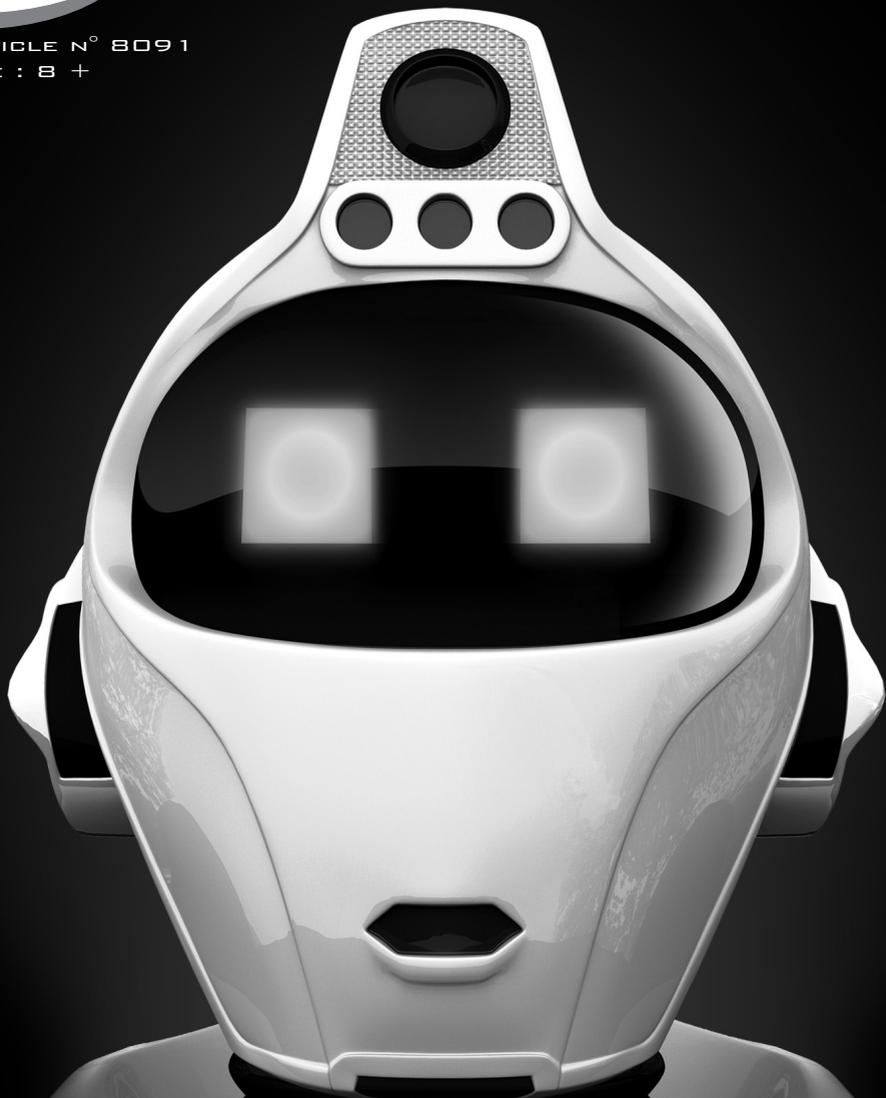
ROBONETICS™

MANUEL UTILISATEUR

WWW.ROBOSAPIENV2ONLINE.COM

ARTICLE N° 8091

AGE : 8 +



ROBOSAPIEN™

UN FUSION DE TECHNOLOGIE ET DE PERSONNALITÉ

INTRODUCTION

TOUTES NOS FÉLICITATIONS POUR AVOIR CHOISI LE ROBOSAPIEN™ V2. CELUI-CI CONSTITUE UNE NOUVELLE GÉNÉRATION DE ROBOSAPIEN™, ASSOCIANT TECHNOLOGIE ET PERSONNALITÉ, DISPOSANT MAINTENANT DE CARACTÉRISTIQUES FONCTIONNELLES PLUS POUSSÉES EN TERMES DE MOUVEMENT DYNAMIQUE, CAPTEURS INTERACTIFS, NOUVELLES FONCTIONS PROGRAMMABLES, CAPACITÉ D'ÉLOCUTION ET PERSONNALITÉ UNIQUE.

LE ROBOT MULTIFONCTIONS, DOUÉ DE RÉFLEXION ET CAPABLE DE PERCEPTION, EST ENFIN ARRIVÉ !

(VEUILLEZ LIRE ATTENTIVEMENT CE MANUEL AFIN D'APPRÉHENDER PLEINEMENT L'ENSEMBLE DES CARACTÉRISTIQUES FONCTIONNELLES DE VOTRE ROBOT NOUVELLE GÉNÉRATION)

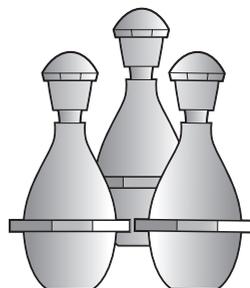
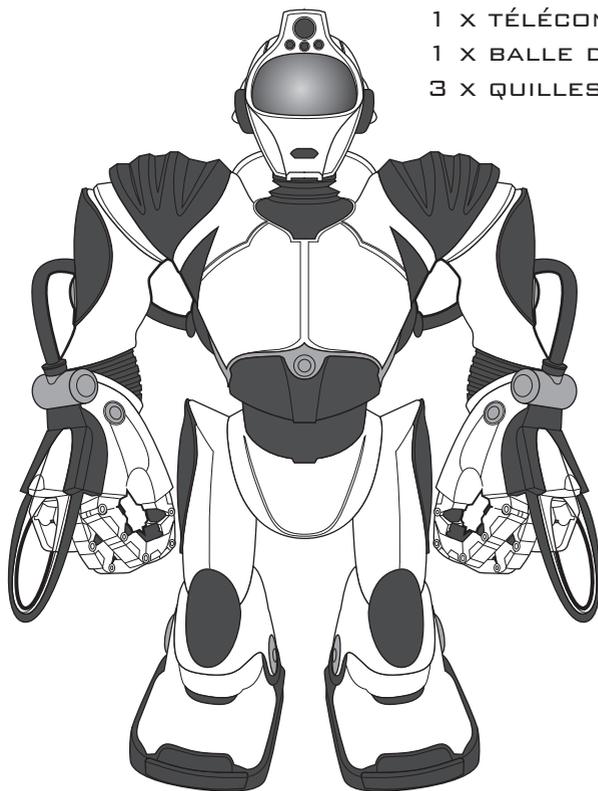
CETTE BOÎTE CONTIENT :

1 X ROBOSAPIEN™ V2

1 X TÉLÉCOMMANDE

1 X BALLE DE BOWLING VERTE

3 X QUILLES DE BOWLING ROUGES



GUIDE DE MISE EN SERVICE

AFIN DE VISUALISER D'EMBLÉE CERTAINES DES FONCTIONS CONVIVIALES DE VOTRE ROBOSAPIEN™ V2, INSÉREZ TROIS PILES (VOIR PAGES 5-6). METTEZ LE ROBOT SOUS TENSION (VOIR PAGE 13) ET SUIVEZ LES INSTRUCTIONS CI-DESSOUS :

ARRÊT :  APPUYEZ SUR CETTE TOUCHE POUR STOPPER L'ACTION RÉALISÉE PAR LE ROBOSAPIEN™ V2.

DÉMONSTRATION 1 :  APPUYEZ SUR CETTE TOUCHE POUR LANCER LE PROGRAMME 'FONCTION DANSE' DU ROBOT.

DÉMONSTRATION 2 :  +  APPUYEZ SUR CES TOUCHES POUR LANCER UNE SÉQUENCE PRÉSENTANT TOUTE LA GAMME DE MOUVEMENTS QUE LE ROBOSAPIEN™ V2 EST À MÊME D'EFFECTUER.

POSITION ALLONGÉE / ASSISE / POSITION ALLONGÉE / DEBOUT :
 +  A CHAQUE PRESSION, LE ROBOSAPIEN™ V2 EXÉCUTERA UNE PHASE DU PROGRAMME.

LEVIER GAUCHE DE LA TÉLÉCOMMANDE :  = **MARCHE** : LA MARCHÉ DU ROBOT EST COMMANDÉE GRÂCE AU LEVIER GAUCHE DE LA TÉLÉCOMMANDE ; MOUVEMENTS AVANT, ARRIÈRE, GAUCHE, DROIT ET DIAGONAL.

LEVIER DROIT DE LA TÉLÉCOMMANDE :  = **TÊTE ET PARTIE SUPÉRIEURE DU CORPS** : LE MOUVEMENT BASIQUE DU TRONC EST COMMANDÉ GRÂCE AU LEVIER DROIT DE LA TÉLÉCOMMANDE.

BRAS :  +  +  ASSOCIEZ LE LEVIER DROIT DE LA TÉLÉCOMMANDE AUX TOUCHES SHIFT 1 (GAUCHE) ET/OU SHIFT 2 (DROIT) POUR COMMANDER LES BRAS DU ROBOSAPIEN™ V2.

DÉCLENCEMENT AU 'LASER' :  POINTEZ LA TÉLÉCOMMANDE EN DIRECTION DU SOL OU D'UN OBSTACLE PLACÉ DEVANT LE ROBOT ET TENIR ENFONCÉ LE DÉCLENCEUR DE RAYON 'LASER'  . CETTE ACTION PERMET DE DÉCLENCHER LE LASER. LE ROBOT SUIVRA LE POINT INDIQUÉ PAR LE RAYON.

MODE AUTONOME :  METTEZ LE ROBOSAPIEN™ V2 EN MODE AUTONOME AFIN QUE CELUI-CI PUISSE EXPLORER DE MANIÈRE AUTONOME SON ENVIRONNEMENT. ASSUREZ-VOUS TOUTEFOIS QUE LE ROBOT EST BIEN EN CONTACT AVEC LE SOL AVANT DE LANCER CETTE FONCTION !

VISION INFRAROUGE : PERMET UNE INTERACTION DIRECTE AVEC LE ROBOSAPIEN™ V2. PLACEZ VOTRE MAIN DEVANT SON VISAGE ET LE ROBOT DÉTECTERA ET SUIVRA VOS MOUVEMENTS.

TABLE DES MATIÈRES

• INFORMATIONS RELATIVES AUX PILES :	P. 5-6
• VUE D'ENSEMBLE DU ROBOSAPIEN™ V2 :	P. 7
• VUE D'ENSEMBLE DE LA TÉLÉCOMMANDE :	P. 8
• SYNOPTIQUE DES FONCTIONS DE LA TÉLÉCOMMANDE :	
CÔTÉ GAUCHE	P. 9-10
CÔTÉ DROIT	P. 11-12
• FONCTIONS DE BASE :	
BOUTON DE MISE SOUS TENSION	P. 13
ACCÈS AUX FONCTIONS DE LA TÉLÉCOMMANDE	P. 13
ARRÊT	P. 14
MARCHE	P. 14
DÉCLENCHEMENT AU 'LASER'	P. 15
TÊTE ET PARTIE SUPÉRIEURE DU CORPS	P. 15-16
BRAS	P. 16
• DÉMONSTRATIONS ET ANIMATIONS :	
DÉMONSTRATION DE DANSE	P. 17
DÉMONSTRATION DE MOUVEMENTS	P. 17
COMMANDES DU BRAS DROIT	P. 17
COMMANDES DU BRAS GAUCHE	P. 17
POSITION ALLONGÉE/ASSISE / ALLONGÉE/DEBOUT	P. 17
MISE EN POSITION DEBOUT	P. 17
ACTIONS	P. 17-18
• RÉINITIALISATIONS :	
RÉINITIALISATION COMPLÈTE	P. 19
RÉINITIALISATION RAPIDE/MODIFICATION DE L'ALLURE	P. 19
SOMMEIL/RÉVEIL	P. 19
MISE HORS TENSION	P. 19
CAPTEURS ACOUSTIQUES MARCHE/ARRÊT	P. 19
SYSTÈMES DE VISION MARCHE/ARRÊT	P. 19
• MODE AUTONOME :	
MODE AUTONOME	P. 20
MODE D'ATTENTE	P. 20
• SYSTÈMES DE VISION :	
SYSTÈMES DE VISION MARCHE/ARRÊT	P. 21
VISION INFRAROUGE – LONGUE DISTANCE	P. 21

TABLE DES MATIÈRES

• SYSTÈMES DE VISION (SUITE) :	
SYSTÈME DE VISION – DISTANCE RAPPROCHÉE	P. 21
RÉACTION PAR CLIGNEMENT DES YEUX	P. 22
ÉVITEMENT D'OBSTACLES	P. 22
• CAMÉRA COULEUR :	
RECONNAISSANCE DES COULEURS	P. 23-25
RÉGLAGES DE LA CAMÉRA COULEUR	P. 25-26
CLIGNOTEMENT	P. 26
• CAPTEURS ACOUSTIQUES :	
CAPTEURS ACOUSTIQUES – MARCHÉ/ARRÊT	P. 27
ÉCOUTE	P. 27
• CAPTEURS SENSORIELS :	
CAPTEURS DES GANTS	P. 28
CAPTEURS DES PIEDS	P. 28
• PROGRAMMATION :	
TOUCHES DE PROGRAMMATION	P. 29
CATÉGORIES RELATIVES AUX PROGRAMMATIONS DES POSITIONS	P. 29
MODE PROGRAMMATION PRINCIPALE DES POSITIONS	P. 29-31
MODES PROGRAMMATION DES POSITIONS CÔTÉS GAUCHE ET DROIT	P. 31
CATÉGORIES RELATIVES AUX PROGRAMMES DE LA TÉLÉCOMMANDE	P. 31
MODE PROGRAMMATION PRINCIPALE	P. 31-32
QUITTER LA PROGRAMMATION	P. 32
SOUS-PROGRAMMES	P. 32
MODES PROGRAMMATION ACOUSTIQUE ET VISUELLE	P. 33
• MODE GARDE/SENTINELLE :	P. 34
• INTERACTION ROBOT :	
ROBOSAPIEN™ V2	P. 35
ROBORAPTOR™	P. 36
ROBOPET™	P. 36
• REMARQUES IMPORTANTES :	P. 37
• AUTRES CAPTEURS :	
CAPTEURS D'ARRÊT D'URGENCE	P. 38
CAPTEURS DE LA MAIN	P. 38

INFORMATIONS RELATIVES AUX PILES

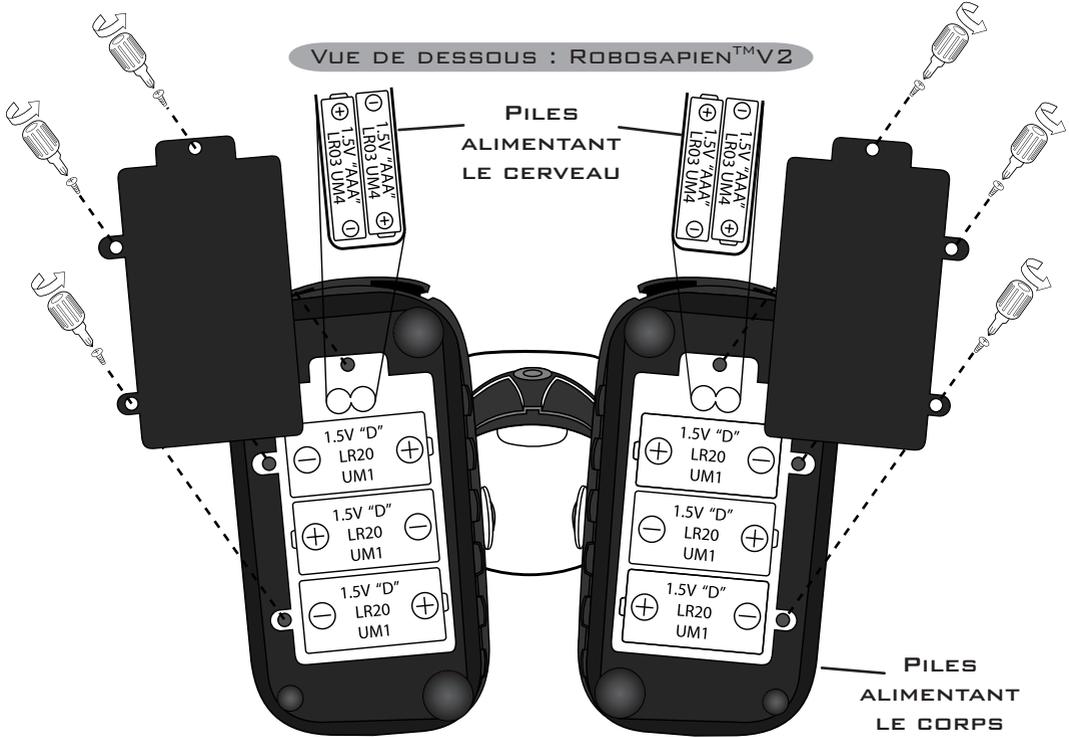
PILES REQUISES :

CORPS ET CERVEAU DU ROBOSAPIEN™ V2

L'ALIMENTATION DE VOTRE ROBOSAPIEN™ V2 S'EFFECTUE AU MOYEN DE 6 PILES LR20 (NON FOURNIES) ET DE 4 PILES LR03 (NON FOURNIES). LES PILES ALCALINES SONT RECOMMANDÉES.

TÉLÉCOMMANDE DU ROBOSAPIEN™ V2

LE DISPOSITIF DE COMMANDE À DISTANCE DE VOTRE ROBOSAPIEN™ V2 EST ALIMENTÉ AU MOYEN DE 3 PILES LR20 (NON FOURNIES). LES PILES ALCALINES SONT RECOMMANDÉES.



INSERTION DES PILES :

1. AVANT TOUTE INSERTION OU CHANGEMENT DE PILES, ASSUREZ-VOUS QUE LE BOUTON MARCHE/ARRÊT (ON/OFF) DE VOTRE ROBOSAPIEN™ V2 EST EN POSITION ARRÊT.
2. RETIREZ LE COUVERCLE DU LOGEMENT DES PILES EN UTILISANT UN TOURNEVIS CRUCIFORME (NON FOURNI).
3. INSÉREZ LES PILES DANS LE ROBOSAPIEN™ V2 ET LA TÉLÉCOMMANDE TEL COMME INDIQUÉ SUR LES SCHÉMAS.
4. REMETTEZ EN PLACE LE COUVERCLE DU LOGEMENT DES PILES ET REPOSITIONNEZ LES VIS.

INFORMATIONS RELATIVES AUX PILES

PILES ALIMENTANT LE CERVEAU

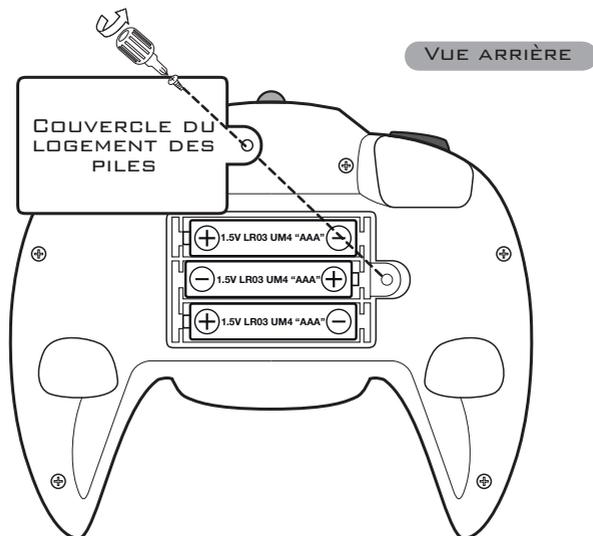
LE ROBOSAPIEN™ V2 VOUS INFORME LORSQUE LES PILES ALIMENTANT SON CERVEAU SONT FAIBLES. PUIS IL S'ÉTEINT. IL VOUS FAUT REMPLACER LES 4 PILES LR03 LORSQUE CELA SE PRODUIT.

PILES ALIMENTANT LE CORPS

LE ROBOSAPIEN™ V2 NE VOUS AVERTIT PAS LORSQUE LES PILES ALIMENTANT SON CORPS (6 PILES LR20) SONT FAIBLES. VOUS POUVEZ TOUTEFOIS CONSTATER QUE LE ROBOT EST PLUS LENT. CECI VOUS INDIQUE QU'IL EST NÉCESSAIRE DE REMPLACER LES PILES.

PILES DE LA TÉLÉCOMMANDE

SI LE ROBOSAPIEN™ V2 NE RÉAGIT PAS CORRECTEMENT AUX INSTRUCTIONS DE LA TÉLÉCOMMANDE, CE PEUT ÊTRE SIGNÉ QU'IL VOUS FAUT REMPLACER LES PILES DE LA TÉLÉCOMMANDE.



ATTENTION : INFORMATIONS IMPORTANTES RELATIVES AUX PILES

- N'UTILISEZ QUE DES PILES NEUVES DE LA TAILLE ET DU TYPE REQUIS.
- N'UTILISEZ PAS ENSEMBLE DES PILES NEUVES ET USAGÉES, DIFFÉRENTS TYPES DE PILES (PILES STANDARD (AU CARBONE-ZINC), ALCALINES OU RECHARGEABLES) OU DES PILES RECHARGEABLES DE PUISSANCE DIFFÉRENTES.
- RETIREZ LES PILES RECHARGEABLES DU JOUET AVANT DE RECHARGER CELLES-CI.
- LES PILES RECHARGEABLES NE DOIVENT ÊTRE RECHARGÉES QUE SOUS LE CONTRÔLE D'UNE PERSONNE ADULTE.
- VEUILLEZ RESPECTER LA POLARITÉ INDIQUÉE, (+) ET (-).
- N'ESSAYEZ PAS DE CHARGER DES PILES NON RECHARGEABLES.
- NE JETEZ PAS LES PILES AU FEU.
- REMPLACEZ EN MÊME TEMPS TOUTES LES PILES D'UN MÊME TYPE/D'UNE MÊME MARQUE.
- LES POINTS D'ALIMENTATION DES PILES NE DOIVENT PAS ÊTRE COURT-CIRCUITÉS.
- RETIREZ LES PILES VIDES DU JOUET.
- LES PILES DOIVENT ÊTRE REMPLACÉES PAR DES PERSONNES ADULTES DU FAIT QU'ELLES CONSTITUENT DES ÉLÉMENTS DE PETITES DIMENSIONS.
- RETIREZ LES PILES SI LE JOUET NE DOIT PAS ÊTRE UTILISÉ PENDANT UN CERTAIN TEMPS.
- L'EMBALLAGE DOIT ÊTRE CONSERVÉ, CELUI-CI FOURNISSANT DES INFORMATIONS PRÉCIEUSES.

VUE D'ENSEMBLE DU ROBOSAPIEN™ V2

VUE INTÉGRALE

VISION :
CAPTEURS
INFRAROUGES ET
CAMÉRA COULEUR.

CAPTEURS
ACOUSTIQUES
STÉRÉOPHONIQUES.

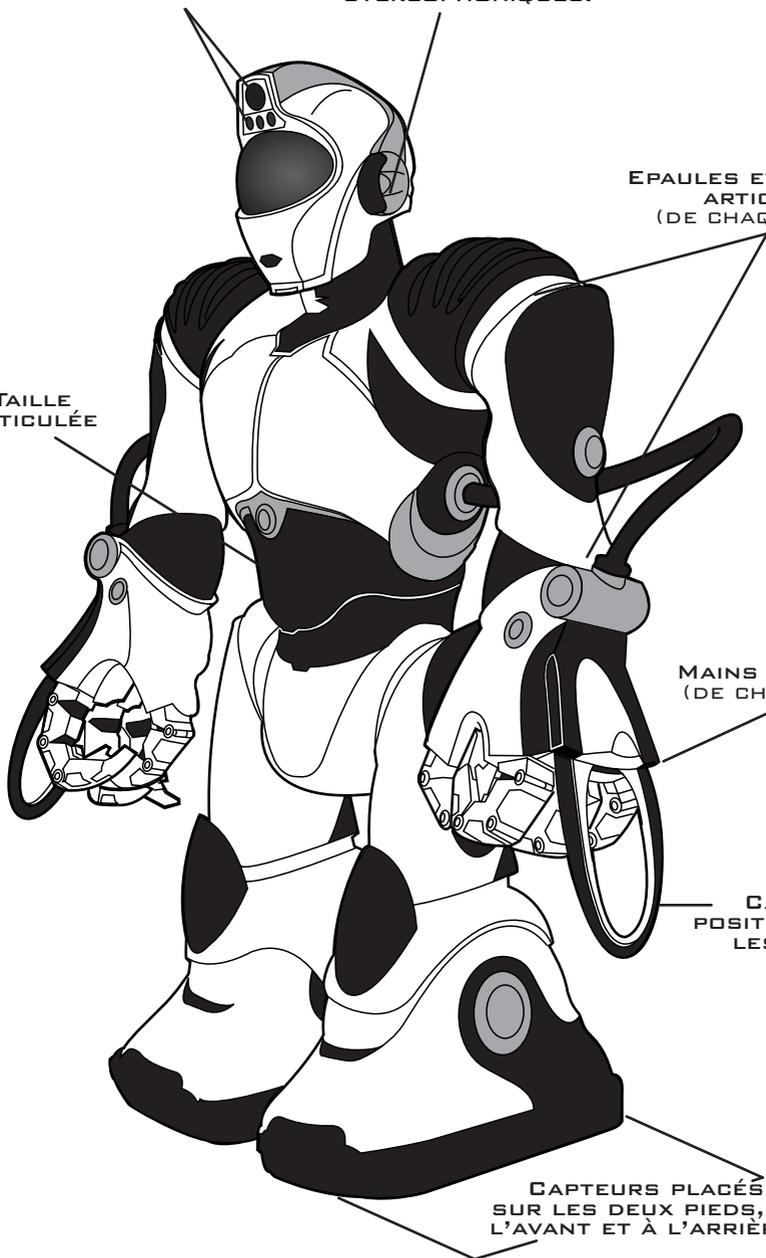
EPAULES ET POIGNETS
ARTICULÉS
(DE CHAQUE CÔTÉ)

TAILLE
ARTICULÉE

MAINS ARTICULÉES
(DE CHAQUE CÔTÉ)

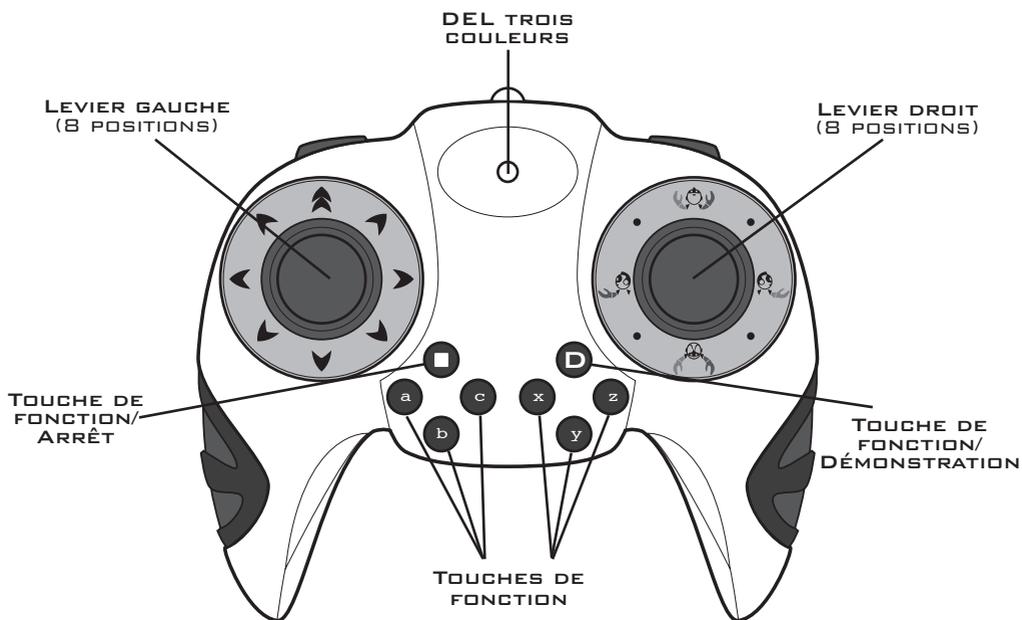
CAPTEURS
POSITIONNÉS SUR
LES GANTS.

CAPTEURS PLACÉS
SUR LES DEUX PIEDS, À
L'AVANT ET À L'ARRIÈRE

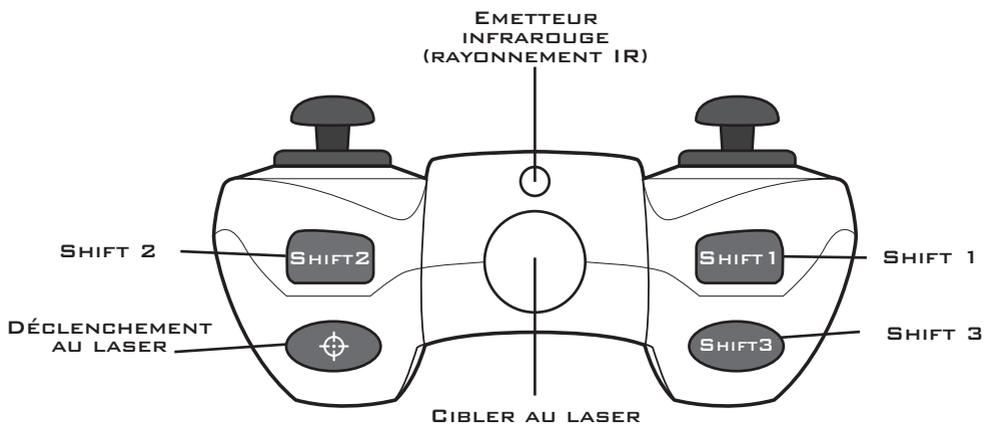


VUE D'ENSEMBLE DE LA TÉLÉCOMMANDE

VUE FRONTALE DE LA TÉLÉCOMMANDE



VUE LATÉRALE DE LA TÉLÉCOMMANDE



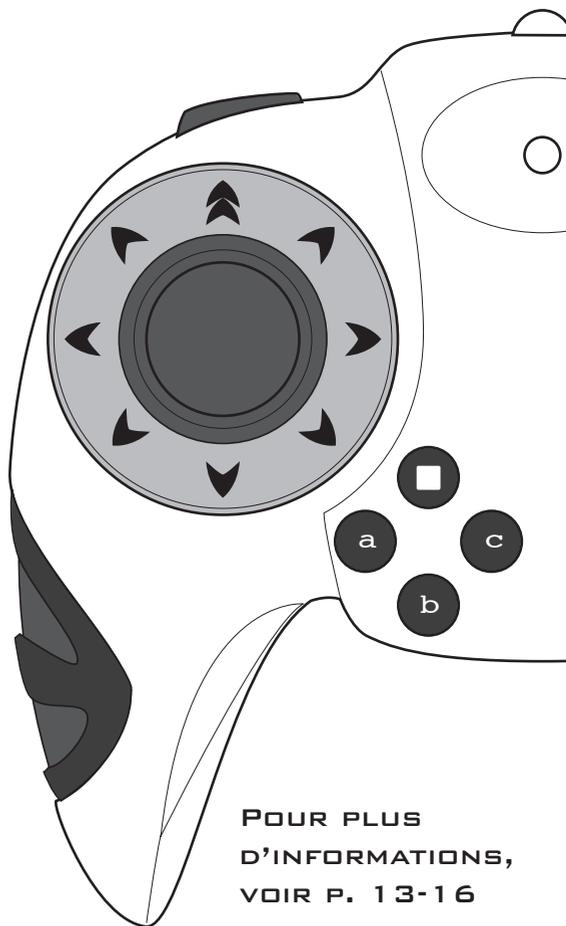
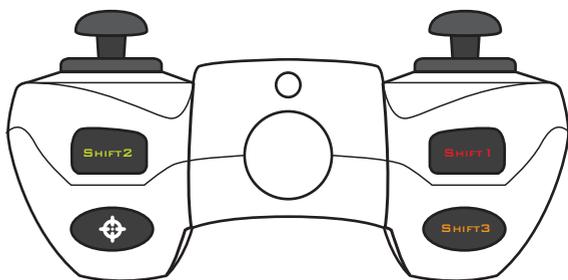
SYNOPTIQUE DES FONCTIONS DE LA TÉLÉCOMMANDE - VUE D'ENSEMBLE

<p>APPUYER SIMULTANÉMENT</p>			
<p>AUCUN BOUTON « SHIFT » APPUYÉ</p>	MARCHE	ARRÊT	CAPTEURS ACOUSTIQUES MARCHE/ARRÊT
		RÉINITIALISATION	LANCER - BRAS DROIT
		SOMMEIL/RÉVEIL	LANCER - BRAS GAUCHE
		MISE EN POSITION DEBOUT	COUP DE PIED DROIT
		QUITTER PROGRAMME	PROGRAMME PHONIQUE
		FONCTION BULLDOZER - AVANT	RIRE
		FONCTION BULLDOZER - ARRIÈRE	V2GROGNEMENT
		MISE HORS TENSION	INTERACTION AVEC LE ROBOSAPIEN™

SYNOPTIQUE DES FONCTIONS DE LA TÉLÉCOMMANDE - VUE D'ENSEMBLE

b	c
SYSTÈMES DE VISION MARCHÉ/ARRÊT	ENTRÉE PROGRAMME DE POSITIONNEMENT
RAMASSER EN POSITION BASSE - BRAS DROIT	RAMASSER EN POSITION HAUTE - BRAS DROIT
RAMASSER EN POSITION BASSE - BRAS GAUCHE	RAMASSER EN POSITION HAUTE - BRAS GAUCHE
POUSSER, BRAS DROIT	TAPER, TRANCHANT MAIN DROITE / KUNG FU
PROGRAMME DE VISION	PROGRAMME PRINCIPAL
INSULTE	LÂCHER MAIN DROITE
DIODE	ATTRAPER
INTERACTION AVEC LE ROBORAPTOR™	INTERACTION AVEC LE ROBOPET™

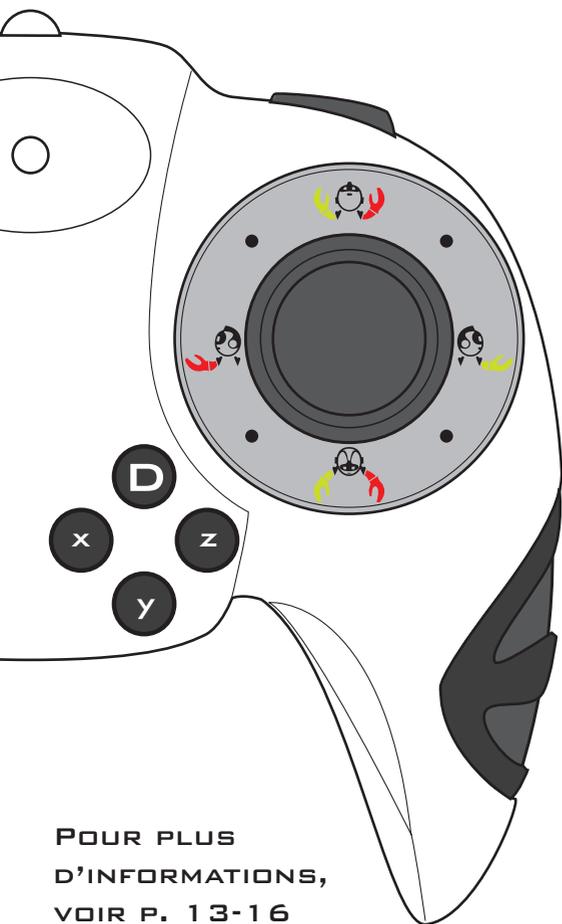
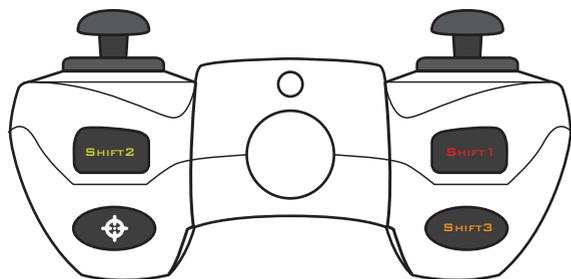
COMMANDES GAUCHES



**POUR PLUS
D'INFORMATIONS,
VOIR P. 13-16**

SYNOPTIQUE DES FONCTIONS DE LA TÉLÉCOMMANDE - VUE D'ENSEMBLE

COMMANDES DROITES



**POUR PLUS
D'INFORMATIONS,
VOIR P. 13-16**

X	Y
ACTIVATION PROGRAMME DE POSITIONNEMENT	MODIFICATION DE L'ALLURE / RÉINITIALISATION RAPIDE
PRENDRE - BRAS DROIT	DONNER - BRAS DROIT
PRENDRE - BRAS GAUCHE	DONNER - BRAS GAUCHE
TAPER, TRANCHANT MAIN GAUCHE / KUNG FU	POUSSER - BRAS GAUCHE
PROGRAMME D'EXÉCUTION	MODE GARDE/ SENTINELLE
LÂCHER - MAIN GAUCHE	PLAN
DANGER	APAISEMENT
MODE MANUEL - RECONNAISSANCE DES COULEURS : LUMIÈRE DU JOUR	MODE MANUEL - RECONNAISSANCE DES COULEURS : LUMIÈRE ARTIFICIELLE JAUNE

SYNOPTIQUE DES FONCTIONS DE LA TÉLÉCOMMANDE - VUE D'ENSEMBLE

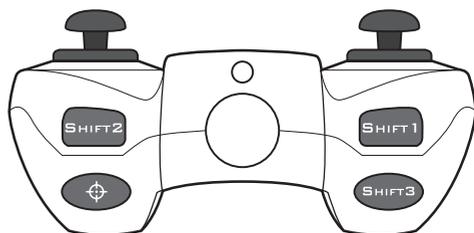
Z	D	R	← APPLUYER SIMULTANÉMENT ↓
MODE AUTONOME	DÉMONSTRATION DE DANSE	TÊTE ET PARTIE SUPÉRIEURE DU CORPS	○ AUCUN BOUTON « SHIFT » APPUYÉ
ENROULEMENT BRAS DROIT	DÉMONSTRATION DE MOUVEMENT	BRAS DROIT	● SHIFT1
ENROULEMENT BRAS GAUCHE	POSITION ALLONGÉE/ASSISE/ POSITION ALLONGÉE/ DEBOUT	BRAS GAUCHE	● SHIFT2
COUP DE PIED GAUCHE	HOP-LÀ !	PIVOTEMENT HANCHES & TAILLE	● SHIFT3
SUPPRESSION ENTRÉE	DONNE-M'EN 5	LES DEUX BRAS	● ● SHIFT1 SHIFT2
PIÈCE DE RECHANGE - REMPLACEMENT	HEY BABY !	TÊTE UNIQUEMENT	● ● SHIFT1 SHIFT3
CÂLIN	ROT	TÊTE ET PARTIE SUPÉRIEURE DU CORPS	● ● SHIFT2 SHIFT3
MODE MANUEL - RECONNAISSANCE DES COULEURS: LUMIÈRE ARTIFICIELLE BLANCHE	NE PAS APPUYER	PARTIE SUPÉRIEURE DU CORPS UNIQUEMENT	● ● ● SHIFT1 SHIFT2 SHIFT3

BOUTON DE MISE SOUS TENSION DU ROBOSAPIEN™ V2

LE BOUTON DE MISE SOUS TENSION EST PLACÉ SUR LE DOS DU ROBOT, SOUS L'OMOPLATE DROITE. APPUYEZ UNE FOIS SUR LE BOUTON POUR EFFECTUER LA MISE SOUS TENSION. LE ROBOSAPIEN™ V2 EST MAINTENANT PRÊT À RECEVOIR LES ORDRES DE VOTRE TÉLÉCOMMANDE ET SON SYSTÈME DE VISION INFRAROUGE EST ACTIVÉ. POUR EFFECTUER LA MISE HORS TENSION, APPUYEZ UNE NOUVELLE FOIS SUR LE BOUTON.



ACCÈS AUX DIFFÉRENTES FONCTIONS DE LA TÉLÉCOMMANDE



CHACUNE DES TOUCHES ET CHACUN DES LEVIERS SITUÉS SUR LA FACE AVANT DE LA TÉLÉCOMMANDE DU ROBOSAPIEN™ V2 DISPOSE D'UNE FONCTION QUI LUI EST PROPRE. MAINTENIR ENFONCÉES LES TOUCHES [SHIFT1 SHIFT2 SHIFT3] PLACÉES SUR LA FACE LATÉRALE DE LA TÉLÉCOMMANDE ET APPUYEZ SUR L'UNE DES TOUCHES DE FONCTION OU PUSSEZ LE LEVIER.

UNE DIODE (DEL) TROIS COULEURS, SITUÉE AU NIVEAU DE LA FACE AVANT DE LA TÉLÉCOMMANDE, CONFIRMERA QUELLES SONT LES TOUCHES SHIFT MAINTENUES ENFONCÉES. LES COMBINAISONS POSSIBLES DES DIFFÉRENTES TOUCHES SONT INDIQUÉES AU TABLEAU SYNOPTIQUE DES FONCTIONS EN P. 9-12.

FONCTIONS DE BASE

= ARRÊT

POUR STOPPER L'ACTION EN COURS DE RÉALISATION PAR LE ROBOSAPIEN™ V2, VOUS POUVEZ, À TOUT MOMENT, APPUYER SUR LA TOUCHE ARRÊT. LORSQUE CETTE TOUCHE EST MAINTENUE ENFONCÉE PENDANT ENVIRON DEUX SECONDES, LE ROBOSAPIEN™ V2 SE RÉINITIALISERA AFIN QUE LE CORPS REPRENNE SA POSITION PAR DÉFAUT.

LEVIER GAUCHE = MARCHÉ

LA MARCHÉ OU ORIENTATION MULTIDIRECTIONNELLE DU ROBOT EST COMMANDÉE AU MOYEN DU LEVIER GAUCHE DE LA TÉLÉCOMMANDE.

= MARCHÉ VERS L'AVANT

EFFECTUEZ UNE SEULE PRESSION AVANT SUR LE LEVIER GAUCHE DE LA TÉLÉCOMMANDE ET LE ROBOSAPIEN™ V2 AVANCERA.

APPUYEZ UNE SECONDE FOIS SUR  AFIN QUE LE ROBOSAPIEN™ V2 FASSE DES ENJAMBÉES PLUS COURTES.

= MODIFICATION DE L'ALLURE (DÉMARCHÉ)

LE ROBOSAPIEN™ V2 EST DOTÉ DE QUATRE STYLES D'ALLURE DIFFÉRENTS. À CHAQUE PRESSION SUR LA TOUCHE Y, LE ROBOT CHANGERA D'ALLURE ET PASSERA AU STYLE DE MARCHÉ SUIVANT.

+ + = FONCTION BULLDOZER - AVANT

LE ROBOSAPIEN™ V2 ÉVITE NORMALEMENT LES OBSTACLES GRÂCE À SON SYSTÈME DE VISION INFRAROUGE ET À SES CAPTEURS SENSORIELS. SI TOUTEFOIS VOUS RÉGLEZ CELUI-CI SUR LE MODE BULLDOZER, LE ROBOT AVANCERA DE PLUSIEURS PAS, PEUT IMPORTER L'OBSTACLE SE TROUVANT SUR SA TRAJECTOIRE.

+ + = FONCTION BULLDOZER - ARRIÈRE

ACTIVEZ LE ROBOSAPIEN™ V2 EN MARCHÉ ARRIÈRE. CELUI-CI RECLERERA DE PLUSIEURS PAS SANS S'ARRÊTER AU NIVEAU DES OBSTACLES.

REMARQUE : LA PROGRESSION DU ROBOSAPIEN™ V2 PEUT ÊTRE AFFECTÉE PAR DIFFÉRENTS TYPES DE SURFACE OÙ PAR LE PORT D'UNE CHARGE LOURDE. POUR UN ARRÊT D'URGENCE SANS INTERVENTION DE LA TÉLÉCOMMANDE, ACTIVEZ SA FONCTION 'CLIGNEMENT DES YEUX' [VOIR : SYSTÈMES DE VISION (P. 21-22)].

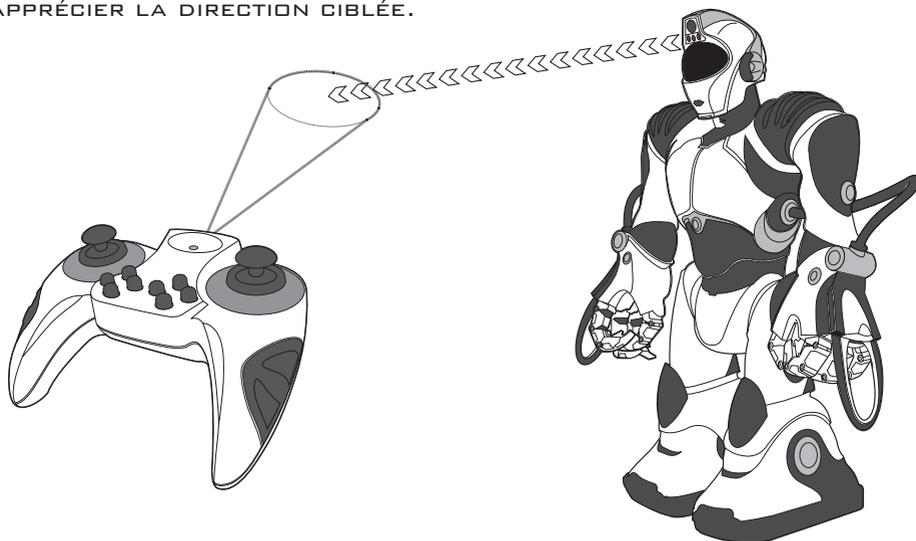
REMARQUE : COMMANDEZ LE ROBOSAPIEN™ V2 COMME S'IL ÉTAIT VOTRE PROPRE REFLET DANS UN MIROIR. LEVIER GAUCHE 1 COMMANDANT SON CÔTÉ DROIT ET LEVIER GAUCHE 2 COMMANDANT SON CÔTÉ GAUCHE.

FONCTIONS DE BASE

= DÉCLENCHEMENT AU LASER

POINTEZ LA TÉLÉCOMMANDE EN DIRECTION DU SOL OU D'UN OBSTACLE PLACÉ DEVANT LE ROBOSAPIEN™ V2 ET TENEZ ENFONCÉ LE DÉCLENCHEUR DE RAYON LASER . CETTE ACTION PERMET DE DÉCLENCHER LE LASER. LE ROBOT SUIVRA LE POINT INDIQUÉ PAR LE RAYON.

LE TÉMOIN VERT D'AIDE AU DÉCLENCHEMENT CLIGNOTERA, VOUS PERMETTANT D'APPRÉCIER LA DIRECTION CIBLÉE.



REMARQUE : LE ROBOSAPIEN™ V2 DÉTECTERA PLUS FACILEMENT LE DÉCLENCHEMENT AU LASER SI CELUI-CI EST DIRIGÉ VERS UNE SURFACE VERTICALE, TEL UN MUR. IL SUIVRA ALORS LE DÉCLENCHEMENT AU LASER MÊME SI SON SYSTÈME DE VISION A ÉTÉ ÉTEINT. TOUTEFOIS, SI LA PROGRESSION DU ROBOT A DÉJÀ ÉTÉ ACTIVÉE ET QUE VOUS POINTEZ LE RAYON EN DIRECTION D'UN OBJET DONNÉ, LE ROBOT \IGNORERA CET OBJET.

LORSQU'IL SUIV LE DÉCLENCHEMENT AU LASER, LE ROBOSAPIEN™ V2 N'UTILISE PAS SA FONCTION INFRAROUGE LUI PERMETTANT D'ÉVITER L'OBSTACLE. PAR CONSÉQUENT, SI UN OBSTACLE SE TROUVE PLACÉ SUR SA TRAJECTOIRE TANDIS QU'IL S'APPROCHE DE L'OBJET CIBLÉ, LE ROBOSAPIEN™ V2 NE POURRA NI DÉTECTER NI ÉVITER L'OBSTACLE.

TÊTE ET PARTIE SUPÉRIEURE DU CORPS

LEVIER DROIT = MOUVEMENT

LE MOUVEMENT BASIQUE DE LA PARTIE SUPÉRIEURE DU CORPS DU ROBOSAPIEN™ V2 EST COMMANDÉ GRÂCE AU LEVIER DROIT DE LA TÉLÉCOMMANDE.

FONCTIONS DE BASE

LE LEVIER DROIT PERMET DE COMMANDER LA TÊTE ET LA PARTIE SUPÉRIEURE DU CORPS DU ROBOSAPIEN™ V2.

REMARQUE : LA TÊTE OPÈRE TOUT D'ABORD UNE ROTATION EXTRÊME AVANT QUE LE CORPS NE SUIVE.

REMARQUE IMPORTANTE : LES MAINS DU ROBOSAPIEN™ V2 S'OUVRENT DANS LE SENS OÙ LA TÊTE EST DIRIGÉE. UNE MAIN S'OUVRE TANDIS QUE L'AUTRE SE FERME LORSQUE LE ROBOT TOURNE LA TÊTE.

 +  = HANCHES ET TAILLE

LES HANCHES DU ROBOSAPIEN™ V2 PEUVENT PIVOTER VERS L'AVANT ET L'ARRIÈRE ET SA TAILLE DE GAUCHE À DROITE ET VICE-VERSA. EN POUSSANT LE LEVIER DE COMMANDE À LA DIAGONALE, IL VOUS EST POSSIBLE DE COMMANDER EN MÊME TEMPS DES DEUX FONCTIONS.

 +  +  = TÊTE SEULE

FAITES PIVOTER LA TÊTE DU ROBOSAPIEN™ V2 SANS INTERVENTION DU CORPS.

 +  +  +  = PARTIE SUPÉRIEURE DU CORPS SEULE

FAITES PIVOTER LA PARTIE SUPÉRIEURE DU CORPS TOUT EN MAINTENANT LA TÊTE FIXE.

BRAS

LORSQUE VOUS COMMANDEZ LES BRAS DU ROBOSAPIEN™ V2, IL CONVIENT DE NOTER QU'UN MOUVEMENT DU LEVIER VERS LE HAUT ET LE BAS PERMET DE MOUVIR LES ÉPAULES, UN MOUVEMENT DU LEVIER VERS LA GAUCHE OU LA DROITE PERMET DE MOUVIR LES POIGNETS. LE FAIT DE POUSSER EN DIAGONALE SUR LE LEVIER PERMET DE COMMANDER EN MÊME TEMPS CES DEUX FONCTIONS.

 +  = MOUVEMENTS DU BRAS DROIT

PERMET DE BOUGER LE BRAS DROIT DU ROBOSAPIEN™ V2 INDÉPENDAMMENT DU BRAS GAUCHE.

 +  = MOUVEMENTS DU BRAS GAUCHE

PERMET DE BOUGER LE BRAS GAUCHE DU ROBOSAPIEN™ V2 INDÉPENDAMMENT DU BRAS DROIT.

 +  +  = MOUVEMENTS DES DEUX BRAS ENSEMBLE

PERMET DE COMMANDER SIMULTANÉMENT LES DEUX BRAS DU ROBOSAPIEN™ V2.

REMARQUE : LORSQUE VOUS COMMANDEZ LES DEUX BRAS, LES POIGNETS S'ARTICULENT SIMULTANÉMENT VERS L'INTÉRIEUR OU L'EXTÉRIEUR MAIS NE PEUVENT PIVOTER SIMULTANÉMENT VERS LA GAUCHE OU LA DROITE.

DÉMONSTRATIONS ET ANIMATIONS

REMARQUE : SI VOUS APPUYEZ DE MANIÈRE RÉPÉTITIVE SUR LES MÊMES TOUCHES DE FONCTION, LE ROBOSAPIEN™ V2 SE FATIGUERA DE RECEVOIR LES MÊMES INSTRUCTIONS. SI VOUS PERSISTEZ, CELUI-CI FINIRA PAR VOUS IGNORER.

D DÉMONSTRATION DE DANSE : LE ROBOT EXÉCUTERA SANS À-COUPS ET DE MANIÈRE HARMONIEUSE CETTE DÉMONSTRATION.

SHIFT1 + **D** = DÉMONSTRATION DE MOUVEMENTS : LE ROBOSAPIEN™ V2 VOUS PRÉSENTERA UNE RAPIDE SÉLECTION DE L'ENSEMBLE DES MOUVEMENTS QU'IL EST À MÊME D'EFFECTUER.

SHIFT1 +  **TOUCHES = COMMANDES DU BRAS DROIT**

a = LANCER

b = RAMASSER EN POSITION BASSE*

c = RAMASSER EN POSITION HAUTE*

x = PRENDRE

y = DONNER

z = LANCER - AVANT-BRAS

SHIFT2 +  **TOUCHES = COMMANDES DU BRAS GAUCHE**

a = LANCER

b = RAMASSER EN POSITION BASSE*

c = RAMASSER EN POSITION HAUTE*

x = PRENDRE

y = DONNER

z = LANCER - AVANT-BRAS

* VOIR DIAGRAMME SUR LA PAGE 28

RAMASSER/PRENDRE : SI LES CAPTEURS DE LA MAIN N'ENREGISTRENT PAS L'OPÉRATION DE RAMASSAGE COMME ÉTANT EFFECTIVE, LE ROBOSAPIEN™ V2 RÉPÈTE À NOUVEAU CETTE ACTION (UNE FOIS) (VOIR P. 38).

SHIFT2 + **D** = POSITION ALLONGÉE / ASSISE / POSITION ALLONGÉE / DEBOUT : A CHAQUE PRESSION DE CETTE TOUCHE, LE ROBOSAPIEN™ V2 EXÉCUTERA UNE PARTIE DE LA SÉQUENCE PROGRAMMÉE. LORSQU'IL EST ASSIS ET EN POSITION ALLONGÉE, SES MOUVEMENTS SONT LIMITÉS AFIN D'ÉVITER TOUT ENDORMAGEMENT. LE ROBOT VOUS INFORMERA DES ORDRES QU'IL NE PEUT EXÉCUTER.

SHIFT3 +  = MISE EN POSITION DEBOUT : QU'IL SOIT EN POSITION ASSISE OU ALLONGÉE, LE ROBOSAPIEN™ V2 SE METTRA ALORS EN POSITION VERTICALE EN SE TENANT PARFAITEMENT DROIT.

SHIFT3 + **D** = HOP-LÀ ! ET BIEN ! PLUTÔT DEHORS QUE DEDANS !
(INTERJECTIONS)

SHIFT3 + **a** = COUP DE PIED DROIT

SHIFT3 + **b** = POUSSER - BRAS DROIT

SHIFT3 + **c** = TAPER - TRANCHANT MAIN DROITE / KUNG FU

SHIFT3 + **x** = TAPER - TRANCHANT MAIN GAUCHE / KUNG FU

SHIFT3 + **y** = POUSSER - BRAS GAUCHE

SHIFT3 + **z** = COUP DE PIED GAUCHE

DÉMONSTRATIONS ET ANIMATIONS

SHIFT1 + **SHIFT3** + **c** = BRAS DROIT, SE BAISSER, LÂCHER

SHIFT1 + **SHIFT3** + **x** = BRAS GAUCHE, SE BAISSER, LÂCHER

SHIFT1 + **SHIFT2** + **D** = DONNE-M'EN 5

SHIFT1 + **SHIFT3** + **D** = HEY BABY !

ÉCOUTE ET APPRENDS, MON AMI !

SHIFT1 + **SHIFT3** + **a** = RIRE

AI-JE RATÉ QUELQUE CHOSE À LA CONVERSATION ?

SHIFT1 + **SHIFT3** + **b** = INSULTE

EST-CE COMME CELA QUE L'ON PARLE À SA CARTE MÈRE ?

SHIFT1 + **SHIFT3** + **y** = PLAN

NE NOUS REPROCHEZ PAS LES CONSÉQUENCES !

SHIFT1 + **SHIFT3** + **z** = PIÈCE DE RECHANGE - REMPLACEMENT

NE CÈDE PAS À SES DEMANDES !

SHIFT2 + **SHIFT3** + **D** = ROT

DIFFICILE DE SE DÉBARRASSER DES VIEILLES HABITUDES.

SHIFT2 + **SHIFT3** + **a** = GROGNEMENT

QUELQU'UN EMPREINT D'ÉMOTION.

SHIFT2 + **SHIFT3** + **b** = DIODE

VOTRE PROGRAMMEUR VOUS-A T'IL APPRIS CELA ?

SHIFT2 + **SHIFT3** + **c** = ATTRAPER

QUE DIRAIS-TU D'UNE BONNE BOISSON FRAÎCHE !

SHIFT2 + **SHIFT3** + **x** = DANGER

AUCUNE RAISON DE SE FAIRE DU SOUCI.

SHIFT2 + **SHIFT3** + **y** = APAISEMENT

LE ROBOSAPIEN™ V2 EST APAISÉ ET ENTRE DE BONNES MAINS.

SHIFT2 + **SHIFT3** + **z** = CÂLIN

MÊME LES ROBOTS ONT BESOIN DE SE SENTIR AIMÉS.

RÉINITIALISATIONS

SHIFT1 + [] = RÉINITIALISATION COMPLÈTE

LE FAIT D'OPÉRER UNE RÉINITIALISATION COMPLÈTE AURA POUR EFFET DE RAMENER LE ROBOSAPIEN™ V2 À SA POSITION DU CORPS PAR DÉFAUT. CECI N'AFPECTERA AUCUNEMENT LES PARAMÈTRES AYANT ÉTÉ PROGRAMMÉS.

y = RÉINITIALISATION RAPIDE / MODIFICATION DE L'ALLURE

CETTE TOUCHE PERMET DE RAMENER LE ROBOSAPIEN™ V2 À SA POSITION DEBOUT PAR DÉFAUT. CECI AURA ÉGALEMENT POUR EFFET DE MODIFIER L'ALLURE DU ROBOSAPIEN™ V2 LORSQUE CELUI-CI PROGRESSE (VOIR : MODIFICATION DE L'ALLURE (DÉMARCHE)).

SHIFT2 + [] = SOMMEIL/RÉVEIL

APPUYEZ UNE FOIS POUR METTRE LE ROBOSAPIEN™ V2 EN PHASE DE SOMMEIL. AVANT QU'IL NE PRONONCE SES DERNIÈRES PAROLES, IL VOUS EST POSSIBLE DE STOPPER SON ENDORMISSEMENT EN APPUYANT SUR LA TOUCHE [] .

LORSQU'IL SE TROUVE EN MODE SOMMEIL, LE ROBOSAPIEN™ V2 NE RÉAGIT PLUS AUX STIMULATIONS DES CAPTEURS OU AUX ORDRES ÉMIS PAR LA TÉLÉCOMMANDE, À L'EXCEPTION DE LA COMMANDE RÉVEIL.

EN APPUYANT SUR LES TOUCHES **SHIFT2 + []** ET EN MAINTENANT CELLES-CI ENFONCÉES PENDANT ENVIRON DEUX SECONDES, LE ROBOSAPIEN™ V2 SE RÉVEILLERA. SES PROGRAMMES NE S'EN TROUVENT PAS AFFECTÉS.

SHIFT1 + SHIFT2 + SHIFT3 + [] = MISE HORS TENSION

CETTE OPÉRATION A POUR EFFET DE METTRE LE ROBOSAPIEN™ V2 COMPLÈTEMENT HORS TENSION. POUR REMETTRE LE ROBOT SOUS TENSION, APPUYEZ À NOUVEAU ET CONSÉCUTIVEMENT SUR LE BOUTON DE MISE SOUS TENSION SITUÉ SUR SON DOS, D'ABORD SUR ARRÊT (OFF) PUIS SUR MARCHÉ (ON). SES PROGRAMMES NE S'EN TROUVENT PAS AFFECTÉS.

a = CAPTEURS ACOUSTIQUES MARCHÉ/ARRÊT (ON/OFF)

EFFECTUEZ UNE PRESSION POUR DÉSACTIVER LA FONCTION ECOUTE DU ROBOSAPIEN™ V2.

APPUYEZ À NOUVEAU POUR ACTIVER LA FONCTION ECOUTE DU ROBOSAPIEN™ V2.

POUR PLUS D'INFORMATIONS CONCERNANT LES CAPTEURS ACOUSTIQUES ET LA PERCEPTION AUDITIVE, VOIR : CAPTEURS ACOUSTIQUES (P. 27).

b = SYSTÈMES DE VISION MARCHÉ/ARRÊT (ON/OFF)

EFFECTUEZ UNE PRESSION POUR DÉSACTIVER LE SYSTÈME DE VISION DU ROBOSAPIEN™ V2.

APPUYEZ À NOUVEAU POUR ACTIVER LE SYSTÈME DE VISION DU ROBOSAPIEN™ V2.

POUR PLUS D'INFORMATION CONCERNANT LES SYSTÈMES DE VISION DU ROBOSAPIEN™ V2, VOIR : SYSTÈMES DE VISION / ÉVITEMENT D'OBSTACLES (P. 22).

MODE AUTONOME

MODE AUTONOME

 = MODE AUTONOME

IL VOUS EST POSSIBLE DE METTRE LE ROBOSAPIEN™ V2 EN MODE AUTONOME LIBRE AFIN QUE CELUI-CI EXPLORE DE MANIÈRE AUTONOME SON ENVIRONNEMENT.

ATTENTION : NE PLACEZ PAS LE ROBOSAPIEN™ V2 À PROXIMITÉ DU REBORD D'UNE TABLE. CELUI-CI POURRAIT EN TOMBER LORSQU'IL SE MET EN MARCHÉ.

PENDANT TOUT LE TEMPS OÙ LE ROBOSAPIEN™ V2 EST EN MODE AUTONOME, CELUI-CI ÉVITE LES OBSTACLES EN UTILISANT LES CAPTEURS ASSOCIÉS À SON SYSTÈME DE VISION INFRAROUGE (P. 21), LES CAPTEURS SITUÉS SUR SES PIEDS (P. 28) ET LES CAPTEURS SITUÉS SUR SES GANTS (P. 28).

REMARQUE : SI LES CAPTEURS ACOUSTIQUES DU ROBOT OU CEUX ASSOCIÉS À SON SYSTÈME DE VISION SONT DÉSACTIVÉS (OFF) LORSQUE LE ROBOT EST MIS EN MODE AUTONOME, LE ROBOT ACTIVERA DE LUI-MÊME CES CAPTEURS (ON) MAIS LES DÉSACTIVERA À NOUVEAU (OFF) EN QUITTANT LE MODE AUTONOME. POUR PLUS D'INFORMATIONS, VOIR : SYSTÈMES DE VISION (P. 21-22) ET CAPTEURS ACOUSTIQUES (P. 27).

LE FAIT D'APPUYER SUR N'IMPORTE QU'ELLE TOUCHE DE COMMANDE, D'ACTIVER LA FONCTION 'CLIGNEMENT DES YEUX' (VOIR PAGE 22) TANDIS QUE LE ROBOT PROGRESSE OU DE TOUCHER L'UN DES CAPTEURS SITUÉS À L'ARRIÈRE DE SES PIEDS (À MOINS QUE CES CAPTEURS NE SOIENT ACTIVÉS TANDIS QUE LE ROBOT SE TROUVE EN POSITION STATIQUE) AURA POUR EFFET DE DÉSACTIVER LE MODE AUTONOME.

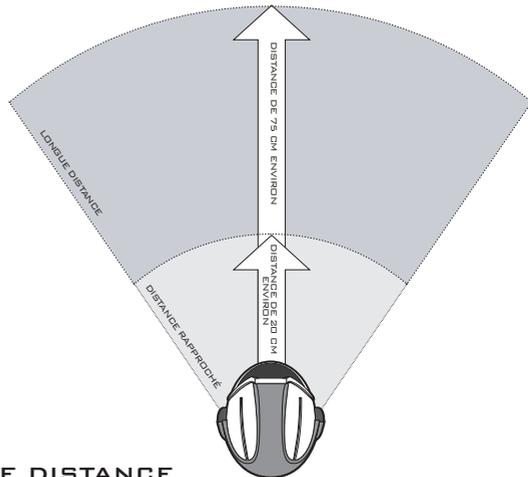
LE ROBOSAPIEN™ V2 SE METTRA HORS TENSION ET QUITTERA LE MODE AUTONOME APRÈS ENVIRON DIX MINUTES. POUR REMETTRE LE ROBOT SOUS TENSION, IL VOUS SUFFIT D'APPUYER SUR LE BOUTON DE MISE SOUS TENSION SITUÉ AU NIVEAU DE SON DOS EN EFFECTUANT TOUT D'ABORD UNE PRESSION SUR ARRÊT (OFF) PUIS SUR MARCHÉ (ON).

MODE D'ATTENTE

LORSQUE LE ROBOT EST LAISSÉ À LUI-MÊME PENDANT PLUS DE CINQ MINUTES, SANS AUCUN OBJET DANS SON CHAMP DE VISION INFRAROUGE, LE ROBOSAPIEN™ V2 EXÉCUTE DES ANIMATIONS DE MANIÈRE ALÉATOIRE ENVIRON TOUTES LES 45 SECONDES (MODE D'ATTENTE). S'IL PERÇOIT UN SON PENDANT CE DÉLAI, LE ROBOSAPIEN™ V2 RÉAGIRA À CELUI-CI, MAIS UNIQUEMENT DE MANIÈRE VOCALE, AFIN D'ÉVITER TOUTE CHUTE D'UNE TABLE SITUÉE DANS UN ENVIRONNEMENT BRUYANT. LE ROBOSAPIEN™ V2 SE METTRA HORS TENSION APRÈS ENVIRON DIX MINUTES S'IL N'EST PAS DÉRANGÉ. TOUTEFOIS, TOUT OBJET PERÇU DANS SON CHAMP DE VISION INFRAROUGE AURA POUR EFFET DE PROLONGER CE DÉLAI.

b = SYSTÈMES DE VISION - MARCHÉ/ARRÊT (ON/OFF)

- LE ROBOSAPIEN™ V2 EST DOTÉ DE DEUX SYSTÈMES DE VISION POUVANT SUIVRE LES MOUVEMENTS, DÉTECTER LES OBSTACLES ET DISTINGUER DIFFÉRENTES COULEURS.
- VOUS POUVEZ ACTIVER ET DÉACTIVER LES SYSTÈMES DE VISION GRÂCE À LA TOUCHE **b** (SYSTÈMES DE VISION - MARCHÉ/ARRÊT) SITUÉE SUR LA TÉLÉCOMMANDE.



- LORSQUE LE ROBOSAPIEN™ V2 EST EN POSITION STATIQUE, LE SYSTÈME DE VISION INFRAROUGE PEUT DÉTECTER TOUT MOUVEMENT SELON DEUX TYPES DE DISTANCE, TEL QU'INDIQUÉ AU SCHEMA CI-CONTRE.
- LE ROBOT RÉAGIRA DIFFÉREMMENT AUX OBJETS EN FONCTION DE LA DISTANCE DE RAPPROCHEMENT DE CEUX-CI.

VISION INFRAROUGE - LONGUE DISTANCE

- LORSQUE LE ROBOSAPIEN™ V2 DÉTECTE UN OBJET GRÂCE À SON SYSTÈME DE RAYONNEMENT INFRAROUGE LONGUE DISTANCE, LE ROBOT SUIV L'OBJET EN UTILISANT À LA FOIS SA TÊTE ET LA PARTIE SUPÉRIEURE DE SON CORPS.
- IL N'EFFECTUE AUCUN COMMENTAIRE CONCERNANT L'OBJET PERÇU À CETTE DISTANCE.
- TANDIS QU'IL SUIV LE MOUVEMENT D'UN OBJET À LONGUE DISTANCE, SES YEUX CLIGNOTENT À UN RYTHME LENT. (VOIR CLIGNOTEMENT DES YEUX EN PAGE 26).

VISION INFRAROUGE - DISTANCE RAPPROCHÉE

- LORSQU'IL DÉTECTE UN OBJET À DISTANCE RAPPROCHÉE, LE ROBOSAPIEN™ V2 SUIV L'OBJET JUSQU'AU POINT MAXIMUM DE ROTATION DE SA TÊTE.
- IL EFFECTUE DES COMMENTAIRES SUR LES OBJETS DÉTECTÉS À DISTANCE RAPPROCHÉE ET SES YEUX CLIGNOTENT À UN RYTHME RAPIDE. (VOIR CLIGNOTEMENT DES YEUX EN PAGE 26).
- SI L'OBJET QUE LE ROBOSAPIEN™ V2 DÉTECTE ET SUIV À DISTANCE RAPPROCHÉE, GRÂCE À SON SYSTÈME DE RAYONNEMENT INFRAROUGE, DEMEURE STATIQUE PENDANT QUELQUES SECONDES, IL PEUT VOUS DEMANDER DE LE LUI DONNER.
- SI, DANS CE CAS DE FIGURE, VOUS LUI PROPOSEZ UN OBJET PLUSIEURS FOIS SANS LE LUI DONNER, LE ROBOT PEUT S'EN TROUVER AGACÉ ET EFFECTUERA UNE RÉINITIALISATION.

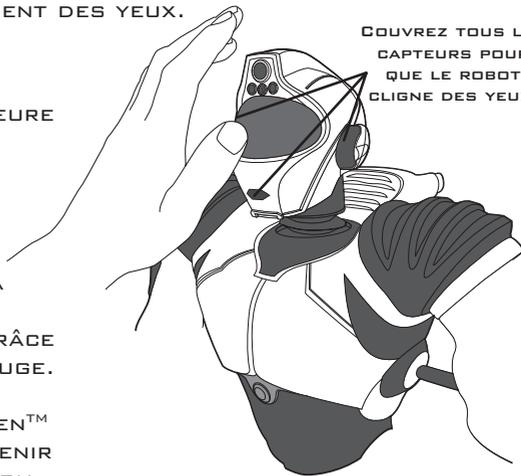
ATTENTION : PRENEZ GARDE LORSQUE VOUS PROPOSEZ UN OBJET AU ROBOSAPIEN™ V2. POUR S'EN SAISIR, LE ROBOT LÂCHERA CE QU'IL TIENT DÉJÀ.
REMARQUE : SI VOUS FAITES SUIVRE AU ROBOSAPIEN™ V2 UN OBJET PENDANT UN TEMPS TROP LONG, EN LUI FAISANT UTILISER SON SYSTÈME DE VISION À DISTANCE RAPPROCHÉE, LE ROBOT SE LASSERA DE L'ORDRE DONNÉ ET PROCÈDERA À UNE RÉINITIALISATION.

RÉACTION PAR CLIGNEMENT DES YEUX

SI VOUS PLACEZ DE MANIÈRE IMPROMPTUE UN OBJET À TRÈS FAIBLE DISTANCE DES YEUX DU ROBOSAPIEN™ V2 EN COUVRANT DE CE FAIT TOUS LES CAPTEURS (ET QUE LE ROBOT N'EFFECTUE PAS DÉJÀ LE SUIVI D'UN OBJET), LE ROBOT RÉAGIRA PAR UN RÉFLEXE DE CLIGNEMENT DES YEUX.

- EN MÊME TEMPS QU'IL CLIGNE DES YEUX, LE ROBOT ACTIVERA SA CAMÉRA COULEUR. SI L'OBJET DEMEURE PROCHE DU VISAGE ET STATIQUE PENDANT QUELQUES SECONDES, LE ROBOT TENTERA D'IDENTIFIER LA COULEUR. (VOIR CAMÉRA COULEUR, PAGES 23-26).
- SI L'OBJET QUE VOUS TENEZ FACE À SON VISAGE BOUGE, LE ROBOT SE METTRA À SUIVRE LE MOUVEMENT GRÂCE À SON SYSTÈME DE VISION INFRAROUGE.

REMARQUE : POUR QUE LE ROBOSAPIEN™ V2 CLIGNE DES YEUX, IL VOUS FAUT TENIR L'OBJET SUFFISAMMENT PROCHE DE SON VISAGE ET DE SORTE À COUVRIR TOUS LES CAPTEURS, TEL QUE LE SCHÉMA CI-CONTRE LE MONTRE.



COUVREZ TOUS LES CAPTEURS POUR QUE LE ROBOT CLIGNE DES YEUX.

ÉVITEMENT D'OBSTACLES

TANDIS QUE LE ROBOSAPIEN™ V2 SE DÉPLACE, CELUI-CI UTILISE SON SYSTÈME DE VISION INFRAROUGE AFIN D'ÉVITER LES OBSTACLES.

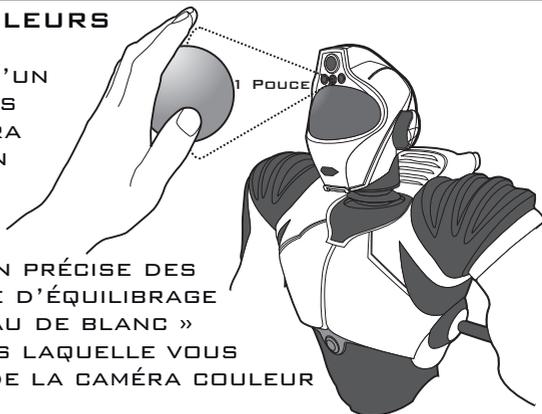
ATTENTION : LE ROBOSAPIEN™ V2 NE PEUT DÉTECTER LE REBORD DES TABLES. SURVEILLEZ-LE ATTENTIVEMENT LORSQUE LE ROBOT SE DÉPLACE SUR UNE TABLE OU À PROXIMITÉ DES MARCHES OU D'ESCALIERS.

- LE SYSTÈME DE VISION INFRAROUGE DU ROBOSAPIEN™ V2 N'EST PAS OPÉRANT LORSQUE LE ROBOT RECULE OU SE TOURNE.
- LE ROBOSAPIEN™ V2 PEUT PARFOIS PÉCHER PAR EXCÈS DE PRUDENCE ET REFUSER DE FRANCHIR TOUT ESPACE VIDE OU TROU CORRESPONDANT À SA TAILLE DANS LEQUEL IL POURRAIT CHUTER ET SE TROUVER PRISONNIER.
- SI CELA SE PRODUIT, IL VOUS EST POSSIBLE DE DÉSACTIVER SES SYSTÈMES DE VISION AU MOYEN DE LA TOUCHE **b** (SYSTÈMES DE VISION – MARCHÉ/ARRÊT) DE LA TÉLÉCOMMANDE.
- LE ROBOT CONTINUERA D'UTILISER LES CAPTEURS DE SES GANTS ET DE SES PIEDS POUR RÉAGIR AUX OBSTACLES, MÊME LORSQUE SES SYSTÈMES DE VISION ONT ÉTÉ DÉSACTIVÉS. (VOIR CAPTEURS DES PIEDS ET DES GANTS EN PAGE 28).
- LES CAPTEURS DE VISION INFRAROUGES DU ROBOT FONCTIONNENT SUR LE MODE DE LA RÉFLEXION VISUELLE. CECI SIGNIFIE QUE LE ROBOT PEUT DÉTECTER DES SURFACES HAUTEMENT RÉFLÉCHISSANTES COMME DES MURS PEINTS EN BLANC OU DES MIROIRS ET CE, À DES DISTANCES PLUS ÉLOIGNÉES.

CAMÉRA COULEUR

RECONNAISSANCE DES COULEURS

LE ROBOSAPIEN™ V2 EST DOTÉ D'UN SYSTÈME DE VISION DES COULEURS UNIQUE EN SON GENRE. LA CAMÉRA COULEUR EST ACTIVÉE GRÂCE À UN CLIGNEMENT DES YEUX (VOIR PAGE 22).



REMARQUE : POUR UNE DÉTECTION PRÉCISE DES COULEURS, RÉGLEZ LE PARAMÈTRE D'ÉQUILIBRAGE DES BLANCS « RÉGLAGE DU NIVEAU DE BLANC » CORRESPONDANT À LA PIÈCE DANS LAQUELLE VOUS TROUVEZ (VOIR RÉGLAGES DE LA CAMÉRA COULEUR EN PAGE 25).

- LORSQU'UN OBJET SE TROUVE SOUDAINEMENT PLACÉ DEVANT LUI (ET QU'IL NE FIXAIT PAS PRÉALABLEMENT QUELQUE CHOSE), LE ROBOT ACTIVE SA CAMÉRA COULEUR APRÈS AVOIR EXÉCUTÉ UN CLIGNEMENT DES YEUX.
- SI L'OBJET DEMEURE STATIQUE ET À UNE DISTANCE RAPPROCHÉE, TEL QUE LE SCHÉMA LE MONTRE, LE ROBOT TENTERA D'IDENTIFIER LA COULEUR.
- SI L'OBJET NE RESTE PAS À UNE DISTANCE RAPPROCHÉE DU ROBOT, CELUI-CI DÉACTIVERA SA CAMÉRA COULEUR.
- PENDANT TOUT LE TEMPS OÙ LA CAMÉRA RESTE ALLUMÉE (ET TANDIS QU'IL VÉRIFIE LA COULEUR OU LA SUIT DES YEUX), LES YEUX DU ROBOT CLIGNOTERONT À UNE CADENCE MOYENNE (VOIR CLIGNEMENT DES YEUX EN PAGE 26).
- LE ROBOSAPIEN™ V2 EST CAPABLE DE RECONNAÎTRE LES COULEURS PRIMAIRES MONOCHROMES OU PURES QUE SONT LE ROUGE, LE VERT ET LE BLEU.
- IL PEUT ÉGALEMENT DISTINGUER ET RECONNAÎTRE LES NUANCES CHAIR EN FONCTION DE LA COULEUR DE VOTRE PAUME.
- LE ROBOSAPIEN™ V2 UTILISE SA CAMÉRA COULEUR POUR IDENTIFIER LES ACCESSOIRES LUI ÉTANT ASSOCIÉS. TOUT OBJET D'UN VERT MONOCHROME SERA IDENTIFIÉ COMME ÉTANT SA BALLE DE BOWLING.
- S'IL DÉTECTE UN OBJET DE COULEUR ROUGE, LE ROBOT SUPPOSERA QU'IL S'AGIT LÀ DE L'UNE DE SES QUILLES DE BOWLING.

COULEUR VERTE

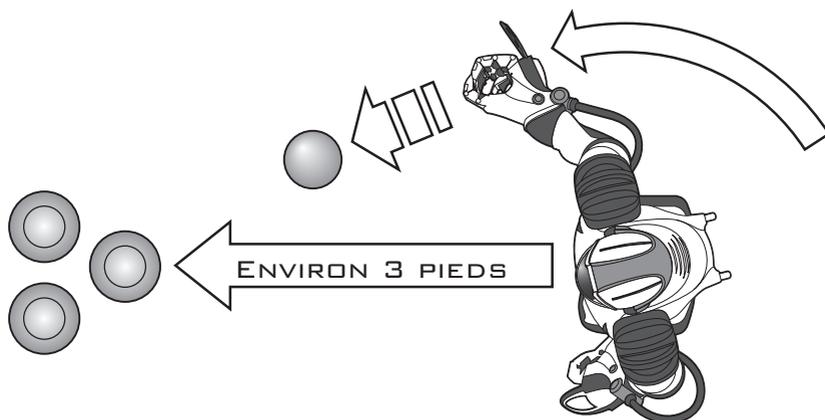
- AVANT DE TENDRE AU ROBOSAPIEN™ V2 SA BALLE DE BOWLING, PLACEZ LES QUILLES FACE À LUI, À ENVIRON UN MÈTRE, TEL QUE LE SCHÉMA EN PAGE 24 LE MONTRE. (VOIR PAGE 24).
- MONTREZ AU ROBOSAPIEN™ V2 SA BALLE DE BOWLING POUR LANCER LE PROGRAMME CORRESPONDANT AU JEU DE BOWLING.
- LE ROBOT SUIVRA LE MOUVEMENT IMPRIMÉ À LA BALLE SI VOUS BOUGEZ CELLE-CI DE PART ET D'AUTRE.
- SI VOUS BOUGEZ LA BALLE DE PART ET D'AUTRE PENDANT UN TEMPS TROP LONG, LE ROBOT SE LASSERA ET RENONCERA À EFFECTUER LE JEU.

CAMÉRA COULEUR

- SI VOUS TENEZ L'OBJET PENDANT 2 À 4 SECONDES SANS LUI IMPRIMER DE MOUVEMENT, LE ROBOT VOUS DEMANDERA DE LE LUI DONNER.
- SI, APRÈS QUELQUES SECONDES PASSÉES, LE ROBOT NE VOUS DEMANDE PAS L'OBJET, BOUGEZ CELUI-CI POUR LUI FAIRE PRENDRE UNE POSITION LÉGÈREMENT DIFFÉRENTE PUIS TENEZ L'OBJET SANS LE BOUGER À NOUVEAU.
- LORSQU'IL REÇOIT SA BALLE, LE ROBOT RECHERCHE AUTOMATIQUÉMENT LES QUILLES ROUGES DE BOWLING PLACÉES DEVANT LUI.
- S'IL DÉTECTE TOUT OBJET ROUGE PLACÉ FACE À LUI, LE ROBOT LANCERA LA BALLE DANS CETTE DIRECTION AFIN DE RENVERSER LES QUILLES.
- SI LE ROBOT NE PERÇOIT AUCUN OBJET ROUGE, CELUI-CI NE LANCERA PAS LA BALLE.

COULEUR ROUGE

- SI VOUS MONTREZ AU ROBOSAPIEN™ V2 UN OBJET DE COULEUR ROUGE, CELUI-CI PENSERA QU'IL S'AGIT DE L'UNE DE SES QUILLES DE BOWLING.
- IL SUIVRA ALORS LE MOUVEMENT DE L'OBJET, DE MÊME QUE POUR SA BALLE.
- SI VOUS TENEZ LA QUILLE SANS LA BOUGER, LE ROBOT VOUS DEMANDERA DE LA LUI DONNER.
- SI VOUS LUI DONNER CELLE-CI, LE ROBOT RECHERCHERA UNE AUTRE QUILLE DE BOWLING AFIN QU'ELLES RESTENT GROUPEES.
- LE ROBOT REGARDERA DIRECTEMENT FACE À LUI SELON TROIS DISTANCES DIFFÉRENTES (LES DISTANCES ÉTANT DÉTERMINÉES EN FONCTION DE L'ANGLE QUE PREND SA TÊTE LORSQU'IL DÉTECTE UN OBJET).
- S'IL DÉTECTE TOUT OBJET DE COULEUR ROUGE, LE ROBOT COMMENCERA ALORS À AVANCER D'UN NOMBRE DE PAS PRÉDÉFINI EN FONCTION DE LA DISTANCE.
- UNE FOIS LA DISTANCE PRÉDÉFINIE PARCOURUE, LE ROBOT LÂCHERA LA QUILLE.
- LORSQUE LE ROBOT AVANCE, VOUS POUVEZ PLACER VOTRE MAIN FACE À SON VISAGE POUR LE STOPPER DANS SA MARCHÉ ET AFIN QU'IL LÂCHE LA QUILLE.



COULEUR BLEUE

- LE ROBOSAPIEN™ V2 ÉPROUVE UN INTÉRÊT CERTAIN POUR LES OBJETS DE COULEUR BLEUE MAIS NE SAIT PAS LES IDENTIFIER.
- IL PEUT SUIVRE DES OBJETS DE COULEUR BLEUE UNE FOIS QUE CEUX-CI ONT ÉTÉ IDENTIFIÉS. SI VOUS LUI DONNEZ UN OBJET DE COULEUR BLEUE, LE ROBOT TENTERA DE DÉPOSER CELUI-CI POUR L'ASSOCIER À TOUTE AUTRE CHOSE DE MÊME COULEUR, TEL QU'IL LE FERAIT POUR SES PROPRES QUILLES DE BOWLING.

COULEUR CHAIR

- LE ROBOSAPIEN™ V2 PEUT IDENTIFIER LES TONS COULEUR CHAIR SI VOUS TENEZ VOTRE PAUME FACE À SON VISAGE APRÈS QU'IL A CLIGNÉ DES YEUX.
- APRÈS IDENTIFICATION, LE ROBOT SUIVRA LE MOUVEMENT DE L'OBJET COULEUR CHAIR LE PLUS IMPOSANT PLACÉ DEVANT LUI.
- SI VOUS BOUGEZ VOTRE MAIN DE PART ET D'AUTRE PENDANT UN CERTAIN TEMPS, LE ROBOT SUPPOSERA QUE VOUS LUI DITES BONJOUR ET VOUS RÉPONDRA PAR LE MÊME SIGNE DE MAIN.
- SI VOUS PERSISTEZ À FAIRE LE MÊME SIGNE, LE ROBOT FINIRA PAR SE LASSER ET CESSERA DE VOUS ADRESSER TOUT SIGNE.
- SI VOUS TENEZ VOTRE MAIN FACE À LUI SANS LA BOUGER, LE ROBOT SUPPOSERA QUE VOUS VOULEZ LUI SERRER LA MAIN ET RÉAGIRA EN CONSÉQUENCE.

RÉGLAGES DE LA CAMÉRA COULEUR

LA CAMÉRA DU ROBOSAPIEN™ V2 PEUT ÉPROUVER DES DIFFICULTÉS À IDENTIFIER CERTAINES COULEURS, PRINCIPALEMENT LES TONS CHAIR, EN FONCTION DE L'ÉCLAIRAGE AMBIANT. VOUS POUVEZ MODIFIER MANUELLEMENT LE RÉGLAGE DU NIVEAU DE BLANC EN VOUS SERVANT DES TOUCHES SHIFT AINSI QU'EN COMBINANT LES TOUCHES MANUELLES DE LA TÉLÉCOMMANDE DÉDIÉES AU MODE COULEUR.

- UTILISEZ LA FONCTION « LUMIÈRE DU JOUR » LORSQUE LA SOURCE LUMINEUSE PRINCIPALE EST CONSTITUÉE PAR LA LUMIÈRE SOLAIRE NATURELLE
SHIFT1 + **SHIFT2** + **SHIFT3** + **X** .
- UTILISEZ LA FONCTION « LUMIÈRE ARTIFICIELLE JAUNE » LORSQUE LA SOURCE LUMINEUSE PRINCIPALE EST CONSTITUÉE PAR UN ÉCLAIRAGE ARTIFICIEL AU « TUNGSTÈNE », SOIT DES AMPOULES ORDINAIRES AU TUNGSTÈNE
SHIFT1 + **SHIFT2** + **SHIFT3** + **Y** .
- UTILISEZ LA FONCTION « LUMIÈRE ARTIFICIELLE BLANCHE » LORSQUE LA SOURCE LUMINEUSE PRINCIPALE EST CONSTITUÉE PAR UN ÉCLAIRAGE INTÉRIEUR DE COULEUR BLANCHE, SOIT DES TUBES FLUORESCENTS
SHIFT1 + **SHIFT2** + **SHIFT3** + **Z** .
- LE ROBOSAPIEN™ V2 EST RÉGLÉ PAR DÉFAUT SUR « LUMIÈRE ARTIFICIELLE JAUNE ».

REMARQUES RELATIVES À LA CAMÉRA COULEUR :

- LORSQUE LE ROBOSAPIEN™ V2 DÉTECTE DES OBJETS EN COULEUR, CELUI-CI RÉAGIT À L'OBJET LE PLUS GRAND CORRESPONDANT À LA COULEUR ADÉQUATE. SI VOUS VOUS TROUVEZ PLACÉ DEVANT UN FOND OU ARRIÈRE-PLAN AFFICHANT DE MULTIPLES COULEURS, CECI PEUT INTERFÉRER AVEC L'IDENTIFICATION DES COULEURS QUE LE ROBOT TENTE D'OPÉRER.
- SI LE NIVEAU DE LUMINOSITÉ EST TROP FAIBLE, LE ROBOSAPIEN™ V2 COUPERA SA CAMÉRA APRÈS AVOIR CLIGNÉ DES YEUX ET VOUS FERA SAVOIR QUE LA LUMINOSITÉ N'EST PAS SUFFISANTE.
- UNE LUMIÈRE SOLAIRE TROP FORTE OU AVEUGLANTE ET DES SURFACES HAUTEMENT RÉFLÉCHISSANTES PEUVENT INTERFÉRER AVEC L'IDENTIFICATION DES COULEURS QUE LE ROBOT TENTE D'OPÉRER.
- LA CAMÉRA COULEUR DU ROBOSAPIEN™ V2 PEUT ÉPROUVER DES DIFFICULTÉS À IDENTIFIER LES COULEURS LORSQUE LES PILES ALIMENTANT LE CERVEAU DU ROBOT SONT FAIBLES. IL VOUS EST POSSIBLE DE VOUS EN RENDRE COMPTE AVANT MÊME QUE LE ROBOT NE VOUS TRANSMETTE UN MESSAGE D'AVERTISSEMENT VOUS INDIQUANT QUE LES PILES SONT FAIBLES.

CLIGNOTEMENT

LA VITESSE DE CLIGNOTEMENT DES YEUX DU ROBOSAPIEN™ V2 VOUS INDIQUE LES ACTIONS EN COURS QUE LE ROBOT EFFECTUE GRÂCE À SON SYSTÈME DE VISION OU À SON SYSTÈME AUDITIF.

YEUX CLOS EN PERMANENCE	LE ROBOSAPIEN™ V2 EST ÉTEINT OU EN MODE DE SOMMEIL.
AUCUN CLIGNOTEMENT, LES YEUX DEMEURENT OUVERTS EN PERMANENCE	AUCUN OBJET N'EST DÉTECTÉ, LE SYSTÈME DE VISION EST ALLUMÉ ET ACTIVÉ.
CLIGNOTEMENT TRÈS LENT	LE ROBOT EST EN MODE GARDE/SENTINELLE (VOIR PAGE 34).
CLIGNOTEMENT LENT	UN OBJET DISTANT A ÉTÉ DÉTECTÉ (VOIR PAGE 21).
CLIGNOTEMENT ALTERNÉ (PHASES OÙ LE CLIGNOTEMENT DES YEUX EST ACTIF ET ALTERNE AVEC DES PHASES COURTES SANS CLIGNOTEMENT DES YEUX)	VÉRIFICATION ET IDENTIFICATION DES COULEURS.
CLIGNOTEMENT ALTERNÉ INVERSÉ (PHASES D'ALTERNANCE SANS CLIGNOTEMENT DES YEUX ALTERNANT AVEC DES PHASES COURTES OÙ LES YEUX CLIGNOTENT)	SOIT LE SYSTÈME DE VISION EST ÉTEINT SOIT LE ROBOT TENTE DE PERCEVOIR LES SONS ENVIRONNANTS.
CLIGNOTEMENT RAPIDE	UN OBJET PROCHE A ÉTÉ DÉTECTÉ.

CLIGNOTEMENT EN MODES DE FONCTIONNEMENT

EN MODE DE FONCTIONNEMENT, LES YEUX DU ROBOSAPIEN™ V2 CLIGNOTENT TRÈS RAPIDEMENT LORSQUE CELUI-CI EST EN ATTENTE D'UN REPÈRE VISUEL OU CLIGNOTENT LENTEMENT LORSQUE CELUI-CI EST EN ATTENTE D'UN REPÈRE ACOUSTIQUE. (VOIR PAGES 31_33).

CAPTEURS

a = CAPTEURS ACOUSTIQUES – MARCHÉ/ARRÊT (ON/OFF)

LE ROBOSAPIEN™ V2 EST ÉQUIPÉ DE CAPTEURS ACOUSTIQUES STÉRÉOPHONIQUES POUVANT DÉTECTER DES SONS AIGUS ET FORTS, TEL UN BRUIT SEC OU CLAQUEMENT. LE ROBOT ÉCOUTE CES SONS LORSQU'IL SE TROUVE EN POSITION VERTICALE ET/OU SE TIENT SANS BOUGER MAIS NON LORSQU'IL EST EN POSITION ALLONGÉE OU ASSISE.

ÉCOUTE

PREMIÈREMENT, LORSQUE LE ROBOSAPIEN™ V2 ENTEND UN SON, IL DÉSACTIVE SON SYSTÈME DE VISION ET COMMENCE À ÉCOUTER POUR PERCEVOIR D'AUTRES SONS. (S'IL PERÇOIT DES SONS TROP NOMBREUX SANS POUVOIR IDENTIFIER LA DIRECTION D'OÙ CEUX-CI PROVIENNENT, IL DÉSACTIVE SES CAPTEURS ACOUSTIQUES STÉRÉOPHONIQUES ; CEUX-CI PEUVENT À NOUVEAU ÊTRE ACTIVÉS À L'AIDE DE LA TÉLÉCOMMANDE). (VOIR CAPTEURS ACOUSTIQUES MARCHÉ/ARRÊT P. 19).

S'IL PERÇOIT UN AUTRE SON SUR LE CÔTÉ, IL FAIT ALORS PIVOTER SON CORPS EN DIRECTION DE CELUI-CI. TOUTEFOIS, IL CONVIENT DE NOTER QUE LE ROBOT RÉPONDRA À UN SON, ÉMIS DIRECTEMENT FACE À LUI, PAR LES EXCLAMATIONS SUIVANTES : « HÉ HO ! SALUT ! » OU « IL SE PASSE FORGÉMENT QUELQUE CHOSE ! ». TOUT EST ENSUITE FONCTION DU FAIT QUE LE ROBOSAPIEN™ V2 TIENNE OU NON UNE BALLE : VOIR CI-DESSOUS.

SI SES MAINS SONT VIDES :

LE ROBOSAPIEN™ V2 SE DIRIGERA IMMÉDIATEMENT EN DIRECTION DE LA SOURCE SONORE (À ENVIRON UN MÈTRE) MAIS IL VOUS EST POSSIBLE DE STOPPER SA PROGRESSION EN PLAÇANT VOTRE MAIN DEVANT SON VISAGE (VOIR CLIGNEMENT DES YEUX P. 22).

SI SA MAIN TIENT UN OBJET :

LE ROBOSAPIEN™ V2 ATTENDRA PENDANT 4 SECONDES PUIS SE DIRIGERA EN DIRECTION DE LA SOURCE SONORE ET LÂCHERA L'OBJET QU'IL TIENT. IL EST ÉGALEMENT POSSIBLE DE LUI FAIRE LANCER L'OBJET QU'IL TIENT EN PRODUISANT UN SON PENDANT LES 4 SECONDES QUE DURE L'ATTENTE.

REMARQUE : SI LA PARTIE SUPÉRIEURE DE SON CORPS A DÉJÀ PIVOTÉE ET QU'IL LUI FAUT SE TOURNER AVANT DE MARCHER EN DIRECTION DU SON ÉMIS, LE ROBOT DÉSACTIVERA SON SYSTÈME DE VISION ET NE RÉAGIRA PAS À UNE MAIN PLACÉE DEVANT SON VISAGE ALORS QU'IL PIVOTE.

LE ROBOSAPIEN™ V2 N'ÉCOUTE PAS LES SONS LUI PARVENANT LORSQU'IL EXÉCUTE DES MOUVEMENTS, QUELS QU'ILS SOIENT, OU S'IL DÉTECTE ET SUIT UN OBJET GRÂCE À SON SYSTÈME DE VISION. S'IL EST EN MODE D'ATTENTE (VOIR PAGE 20), LE ROBOT NE SE DIRIGERA PAS EN DIRECTION DE LA SOURCE SONORE UNE FOIS CELLE-CI LOCALISÉE AVEC PRÉCISION.

REMARQUE : LE ROBOSAPIEN™ V2 SUPPOSERA QUE TOUS LES SONS QU'IL PERÇOIT PROVIENNENT DE LA DIRECTION DONNÉE À LAQUELLE IL FAIT FACE (GAUCHE, DROITE OU FACE À LUI).

CAPTEURS D'ARRÊT D'URGENCE

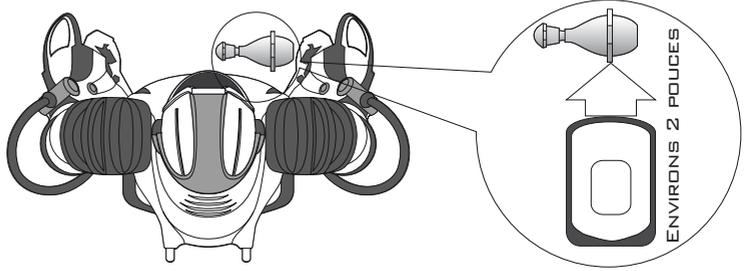
LE ROBOSAPIEN™ V2 EST DOTÉ DE CAPTEURS D'ARRÊT D'URGENCE INTERROMPANT LA PLUPART DES FONCTIONS, AFIN D'ÉVITER TOUT DOMMAGE, SI LE ROBOT VIENT À ÊTRE RENVERSÉ. EN CAS DE CHOC (RENVERSEMENT, RETOURNEMENT) LE ROBOT CESSE DE FONCTIONNER. S'IL TOMBE SUR LE DOS, LE ROBOSAPIEN™ V2 CESSERA D'EXÉCUTER LA FONCTION EN COURS. LORSQUE VOUS TENTEZ DE COMMANDER LE ROBOSAPIEN™ V2, ET QUE CELUI-CI NE SE TROUVE PAS EN POSITION VERTICALE, CELUI-CI VOUS INFORMERA DE SA NON-POSSIBILITÉ À EXÉCUTER CERTAINS ORDRES OU VOUS FERA SAVOIR QU'IL LUI FAUT ÊTRE EN POSITION DEBOUT ET IL SE REDRESSERA.

CAPTEURS DE LA MAIN

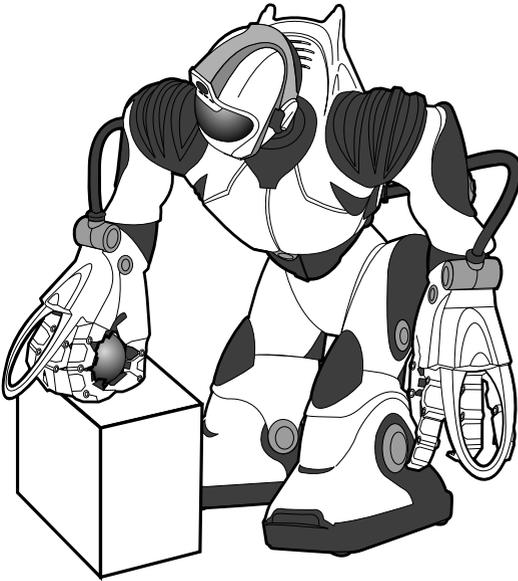
LORSQUE VOUS DONNEZ L'ORDRE AU ROBOSAPIEN™ V2, À L'AIDE DE LA TÉLÉCOMMANDE, DE RAMASSER OU DE SE SAISIR D'UN OBJET, LE ROBOT VÉRIFIERA LES CAPTEURS DE SES MAINS POUR S'ASSURER QU'IL A EFFECTIVEMENT EXÉCUTÉ L'ORDRE DONNÉ. SI TEL N'EST PAS LE CAS, LE ROBOT RÉPÈTERA À NOUVEAU ET AUTOMATIQUEMENT LE MOUVEMENT.

CAPTEURS

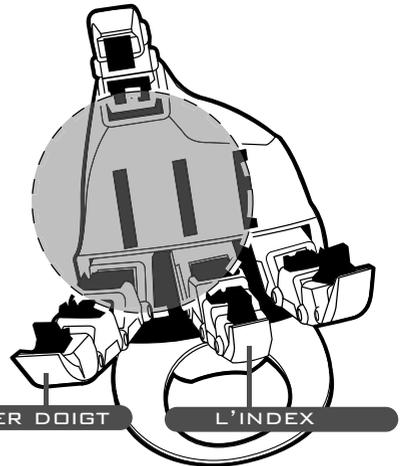
POUR RAMASSER EN POSITION BASSE, PLACEZ LA QUILLE DEVANT LE PIED CORRESPONDANT À LA MAIN QUI PERFORMERA L'ACTION DE RAMASSER. POINTEZ LA QUILLE VERS L'INTÉRIEUR (CONSULTER LE DIAGRAMME DÉMONSTRANT LE PIED DROIT. EFFECTUEZ LE CONTRAIRE POUR RAMASSER DU CÔTÉ GAUCHE.



POUR RAMASSER EN POSITION HAUTE. LA BALLE DOIT ÊTRE PLACÉE APPROXIMATIVEMENT AU MÊME NIVEAU DES GENOUX DE ROBOSAPIEN™ V2.

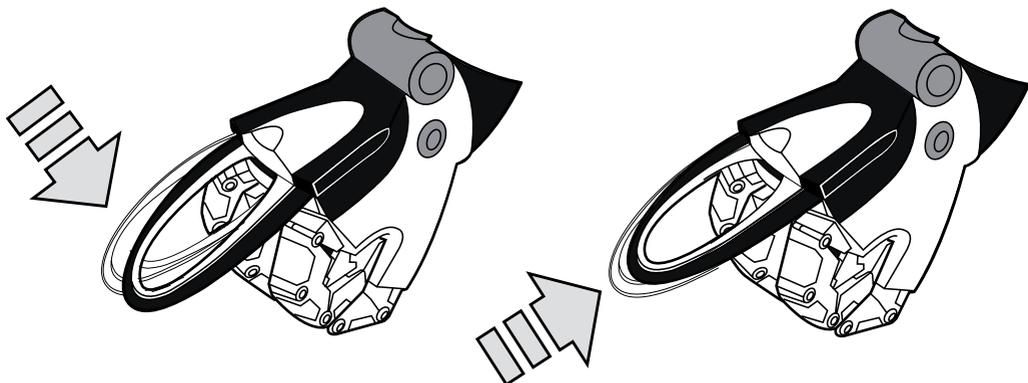


LA BALLE DOIT ÊTRE POSITIONNÉ ENTRE LE PREMIER DOIGT ET L'INDEX POUR QUE ROBOSAPIEN™ V2 SOIT CAPABLE DE LA RAMASSER. (VOIR DIAGRAMME) IL EST PROBABLE QUE ROBOSAPIEN™ V2 NE PUISSE RECONNAÎTRE UN OBJET DANS SA MAIN S'IL EST PLUS PETIT QUE SA BALLE.



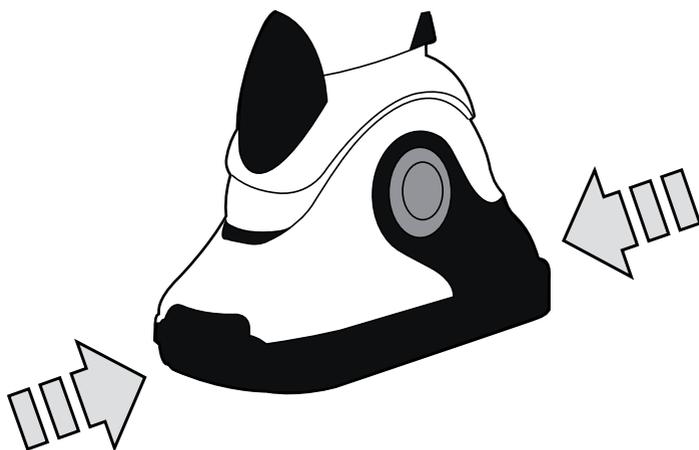
CAPTEURS DES GANTS

CHACUNE DES MAINS DU ROBOSAPIEN™ V2 EST POURVUE D'UN GANT. CES CAPTEURS PEUVENT ÊTRE ACTIVÉS EN APPUYANT OU EN ENFONÇANT CEUX-CI. ILS FONT OFFICE DE DÉTECTEURS TANDIS QUE LE ROBOT EXPLORE SON ENVIRONNEMENT. IL LUI EST AINSI POSSIBLE DE DÉTECTER ET PERCEVOIR TOUS LES OBSTACLES QU'IL RENCONTRE ET ÉGALEMENT D'ACTIVER LES PROGRAMMES DE POSITIONNEMENT CORRESPONDANTS DANS LE CAS OÙ CES PROGRAMMES EXISTENT ET ONT ÉTÉ PARAMÉTRÉS.



CAPTEURS DES PIEDS

CHACUN DES PIEDS DU ROBOSAPIEN™ V2 EST DOTÉ DE DEUX CAPTEURS, L'UN PLACÉ À L'AVANT DU PIED, L'AUTRE À L'ARRIÈRE. CES CAPTEURS PEUVENT ÊTRE ACTIVÉS EN LES TOUCHANT. ILS FONT OFFICE DE DÉTECTEURS TANDIS QUE LE ROBOT EXPLORE SON ENVIRONNEMENT. LORSQUE LE ROBOT AVANCE, L'UN OU L'AUTRE DES CAPTEURS, SITUÉ À L'ARRIÈRE DE SES PIEDS, PEUT ÊTRE ACTIVÉ POUR UN ARRÊT D'URGENCE. LES CAPTEURS SITUÉS AU NIVEAU DES PIEDS PEUVENT EN OUTRE ÊTRE UTILISÉS À DES FINS DE PROGRAMMATION DES POSITIONNEMENTS (VOIR P. 29).



TOUCHES DE PROGRAMMATION

LA PROGRAMMATION PEUT SE SCINDER EN DEUX CATÉGORIES DISTINGTES : TÉLÉCOMMANDE ET POSITIONNEMENT, CHACUNE DES DEUX CATÉGORIES COMPRENANT 3 MODES DE FONCTIONNEMENT OU PROGRAMMES DISTINCTS.

 = PROGRAMMATION DES POSITIONS - ENTRÉE

 = PROGRAMMATION DES POSITIONS - ACTIVATION

 +  +  = PROGRAMME SONORE

 +  +  = PROGRAMME VISUEL

 +  +  = PROGRAMME PRINCIPAL

 +  +  = PROGRAMME D'EXÉCUTION/
PROGRAMME DE SORTIE

 +  +  = SUPPRIMER L'ENTRÉE

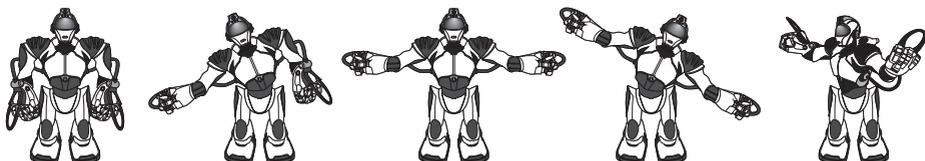
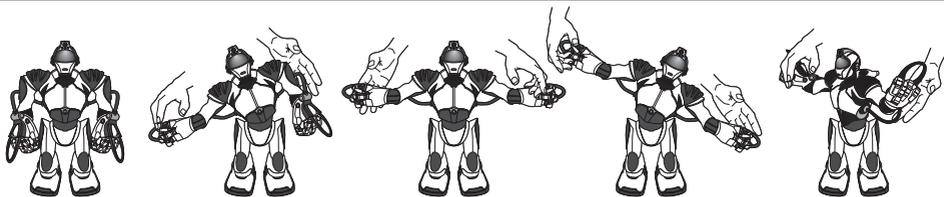
CATÉGORIES RELATIVES AUX PROGRAMMATIONS DES POSITIONS (MODES MARIONNETTE)

IL VOUS EST POSSIBLE DE PROGRAMMER MANUELLEMENT LE ROBOSAPIEN™ V2 EN MANŒUVRANT SON CORPS DANS DIFFÉRENTES POSITIONS. POUR CE FAIRE, UTILISEZ L'UN DES TROIS PROGRAMMES DE POSITIONNEMENT SUIVANTS : PROGRAMMATION PRINCIPALE DES POSITIONS, PROGRAMMATION DES POSITIONS CÔTÉ GAUCHE, PROGRAMMATION DES POSITIONS CÔTÉ DROIT.

MODE PROGRAMMATION PRINCIPALE DES POSITIONS

IL EST POSSIBLE D'ACCÉDER À CE MODE EN UTILISANT LA TOUCHE  DE LA TÉLÉCOMMANDE, LAQUELLE CORRESPOND AU PROGRAMME DE POSITIONNEMENT - ENTRÉE. APRÈS QUE LE ROBOT AI RECONNU LE MODE SOUS LEQUEL IL SE TROUVE, VOUS POUVEZ COMMENCER À PROGRAMMER CELUI-CI.

- LA POSITION DE SON CORPS EST ACTIVÉE LORSQUE VOUS ACCÉDEZ AU MODE PROGRAMMATION. LA POSITION DU CORPS DU ROBOT EST SA POSITION INITIALE, AVANT TOUTE PROGRAMMATION. LE ROBOT REPRENDRA SA POSITION INITIALE À CHAQUE ACTIVATION DU PROGRAMME.
- BOUGEZ MANUELLEMENT SES BRAS ET LA PARTIE SUPÉRIEURE DE SON CORPS.
- À CHAQUE FOIS QUE VOUS CESSEZ DE LE BOUGER, LE ROBOT ENREGISTRE LA POSITION ET RECONNAÎT CELLE-CI EN DISANT « OK ». VOUS POUVEZ BOUGER SES ÉPAULES, SES POIGNETS, SA TAILLE EN LA PENCHANT VERS L'AVANT OU L'ARRIÈRE OU EN LA FAISANT BASCULER D'UN CÔTÉ SUR L'AUTRE OU ENCORE EN LUI IMPRIMANT UNE ROTATION. ÉLÉMENTS MOTEURS.
- VOUS POUVEZ IMPRIMER UN MOUVEMENT À PLUS D'UN ÉLÉMENT MOTEUR À LA FOIS. EN D'AUTRES TERMES, VOUS POUVEZ ACTIONNER LES DEUX BRAS ENSEMBLE OU VOUS POUVEZ LUI FAIRE TENDRE LA MAIN TOUT EN LE FAISANT SE PENCHER SUR LE CÔTÉ, VERS L'AVANT.



- SI VOUS CESSEZ TOUTE PROGRAMMATION PENDANT UNE DURÉE D'ENVIRON TROIS SECONDES, LE ROBOSAPIEN™ V2 QUITTERA LE MODE PROGRAMMATION ET RÉPÈTERA LES MOUVEMENTS EFFECTUÉS.
- NE CHERCHEZ PAS À FAIRE SE MOUVOIR LE ROBOSAPIEN™ V2 AU-DELÀ DES LIMITES MÉCANIQUES POUR LESQUELLES IL EST CONÇU OU À LUI IMPRIMER DES MOUVEMENTS TROP RAPIDES.
- SI VOUS PLACEZ LE ROBOT DANS UNE POSITION PRÉSENTANT POUR LUI UN DANGER (PAR EXEMPLE, SI VOUS LE PENCHEZ TROP VERS L'AVANT OU VERS L'ARRIÈRE DE SORTE QU'IL PUISSE CHUTER), IL AJUSTERA DE LUI-MÊME LE MOUVEMENT EN RÉPÉTANT CELUI-CI.
- EN MODE PROGRAMMATION DES POSITIONS, VOUS POUVEZ COMBINER LES MOUVEMENTS DE LA PARTIE SUPÉRIEURE DU CORPS AVEC CEUX DES JAMBES ET CEUX ASSOCIÉS À LA MARCHÉ EN UTILISANT POUR CE FAIRE LES CAPTEURS SITUÉS AU NIVEAU DES PIEDS :

PRESSION SUR UN SEUL CAPTEUR AVANT

LE ROBOSAPIEN™ V2 EFFECTUERA PLUSIEURS PAS TOUT EN PIVOTANT DANS LE SENS DU PIED QUI A ÉTÉ TOUCHÉ.

PRESSION SUR LES DEUX CAPTEURS AVANT DES PIEDS

LE ROBOSAPIEN™ V2 EFFECTUERA PLUSIEURS PAS VERS L'AVANT.

PRESSION SUR LES DEUX CAPTEURS ARRIÈRE DES PIEDS

APPUYEZ SUR LES DEUX CAPTEURS ARRIÈRE POUR FAIRE RECULER LE ROBOT DE PLUSIEURS PAS.

PRESSION SUR LE CAPTEUR AVANT ET LE CAPTEUR ARRIÈRE DU PIED OPPOSÉ = PIVOTEMENT

LE FAIT D'APPUYER SUR LE CAPTEUR AVANT DU PIED DROIT ET LE CAPTEUR ARRIÈRE DU PIED GAUCHE (OU INVERSEMENT) AURA POUR EFFET DE FAIRE PIVOTER LE ROBOT VERS LE PIED DONT LA PARTIE AVANT A ÉTÉ TOUCHÉE.

PRESSION SUR LE CAPTEUR AVANT ET LE CAPTEUR ARRIÈRE DU MÊME PIED = COUP DE PIED

SI VOUS APPUYEZ SUR LES DEUX CAPTEURS D'UN MÊME PIED, LE ROBOSAPIEN™ V2 LANCERA CE PIED VERS L'AVANT (COUP DE PIED).

PROGRAMMATION

LE MODE PROGRAMMATION PRINCIPALE DES POSITIONS COMPREND UN MAXIMUM DE DOUZE MOUVEMENTS. SI VOUS ATTEIGNEZ CE CHIFFRE MAXIMUM, LE ROBOT VOUS INDIQUERA QUE LA MÉMOIRE EST SATURÉE, IL QUITTERA CE MODE DE PROGRAMMATION ET RÉPÈTERA LES MOUVEMENTS ENREGISTRÉS.

POUR EFFACER LES MOUVEMENTS AU SEIN D'UN PROGRAMME DE POSITIONNEMENT, ACCÉDEZ AU MODE ET NE BOUGEZ PLUS LE ROBOT PENDANT ENVIRON TROIS SECONDES. LE ROBOT QUITTERA ALORS AUTOMATIQUEMENT CE MODE ET VOUS INDIQUERA QUE LA MÉMOIRE EST VIDE. LES MOUVEMENTS ONT ÉTÉ EFFACÉS.

MODES PROGRAMMATION DES POSITIONS CÔTÉS GAUCHE ET DROIT

- VOUS POUVEZ AFFECTER DIFFÉRENTS PROGRAMMES AUX CAPTEURS SENSORIELS ASSOCIÉS AUX CÔTÉS GAUCHE ET DROIT DU ROBOT À L'AIDE DES MODES DE PROGRAMMATION DES POSITIONS GAUCHE ET DROITE.
- POUR ACCÉDER À L'UN DE CES MODES DE PROGRAMMATION, APPUYEZ BRIÈVEMENT À DEUX REPRIS, ET EN L'ESPACE D'UNE SECONDE, SUR LES TOUCHES ASSOCIÉES AUX CAPTEURS DES PIEDS.
- VOUS POUVEZ ENSUITE PROGRAMMER LE ROBOT DE MANIÈRE SIMILAIRE AU MODE PROGRAMMATION PRINCIPALE DES POSITIONS CI-DESSUS.
- VOUS POUVEZ EFFACER LES MOUVEMENTS ENREGISTRÉS DANS CE PROGRAMME DE POSITIONNEMENT EN ACCÉDANT AU MODE CONCERNÉ ET EN NE BOUGEANT PLUS LE ROBOT PENDANT ENVIRON TROIS SECONDES.
- POUR ACTIVER À NOUVEAU LES MOUVEMENTS ENREGISTRÉS AU SEIN DU PROGRAMME, IL VOUS SUFFIT D'APPUYER BRIÈVEMENT SUR L'UN DES CAPTEURS DES PIEDS OU DES GANTS DU ROBOT SITUÉS SUR LE CÔTÉ MÊME DU CORPS AUQUEL VOUS AVEZ AFFECTÉ LE PROGRAMME.

CATÉGORIES RELATIVES AUX PROGRAMMES DE LA TÉLÉCOMMANDE

VOUS POUVEZ AFFECTER LA LISTE DES MOUVEMENTS ET ANIMATIONS DU ROBOSAPIEN™ V2 À L'UN DES TROIS MODES DE PROGRAMMATION S'EFFECTUANT À PARTIR DE LA TÉLÉCOMMANDE : PROGRAMMATION PRINCIPALE, PROGRAMMATION VISUELLE, PROGRAMMATION ACOUSTIQUE.

MODE PROGRAMMATION PRINCIPALE

ACCÉDEZ AU MODE DE PROGRAMMATION PRINCIPALE EN APPUYANT SUR LES TOUCHES  +  + .

- VOUS POUVEZ À CE STADE ENREGISTRER DES MOUVEMENTS AU SEIN DU PROGRAMME EN UTILISANT LES TOUCHES DE FONCTION DE LA TÉLÉCOMMANDE. LE ROBOSAPIEN™ V2 SE RAPPELLERA LES FONCTIONS SELON L'ORDRE DANS LEQUEL CELLES-CI LUI ONT ÉTÉ INDIQUÉES.
- VOUS POUVEZ ENREGISTRER DIFFÉRENTES ALLURES DE DÉPLACEMENT, DIFFÉRENTS MOUVEMENTS DES BRAS ET DE LA PARTIE SUPÉRIEURE DU CORPS AINSI QUE DES DÉMONSTRATIONS ET ANIMATIONS.
- CHAQUE MOUVEMENT CONSTITUE UNE PHASE UNIQUE ET PARTICULIÈRE DU PROGRAMME.
- SI VOUS CHOISISSEZ D'ENREGISTRER DES MOUVEMENTS MOTEURS SIMPLES, TELS LES MOUVEMENTS DES BRAS ET DE LA TAILLE, ALORS LE TEMPS OÙ LA TOUCHE DE LA TÉLÉCOMMANDE EST MAINTENUE ENFONCÉE DÉTERMINERA L'AMPLEUR DU MOUVEMENT.
- UN MOUVEMENT COMPLET EST ATTEINT LORSQUE LA TOUCHE DE LA TÉLÉCOMMANDE A ÉTÉ MAINTENUE ENFONCÉE PENDANT TROIS SECONDES.

- SI, AU COURS D'UNE SÉQUENCE DONNÉE, VOUS APPUYEZ SUR LA TOUCHE ARRÊT (STOP), LE ROBOT EFFECTUERA UNE PAUSE D'ENVIRON TROIS SECONDES LORSQUE VOUS RAPPELEZ CE PROGRAMME.
- LES ORDRES OU COMMANDES SUIVANTES NE PEUVENT ÊTRE ENREGISTRÉS AU SEIN D'UN PROGRAMME : SOMMEIL, MISE HORS TENSION, MARCHE/ARRÊT DU SYSTÈME DE VISION OU SYSTÈME ACOUSTIQUE STÉRÉOPHONIQUE, INTERACTION ROBOT, MODIFICATION DE L'ALLURE, MODE AUTONOME OU RÉGLAGES MANUELS DES COULEURS.
- LE MODE PROGRAMMATION PRINCIPALE COMPREND UN MAXIMUM DE VINGT MOUVEMENTS.
- LORSQUE VOUS ACCÉDEZ À UN MODE DE PROGRAMMATION DONNÉ, LE PROGRAMME PRÉALABLEMENT ENREGISTRÉ DEMEURE EN MÉMOIRE MÊME SI VOUS AVEZ MIS HORS TENSION PUIS REMIS SOUS TENSION LE ROBOSAPIEN™ V2.
- SI LA MÉMOIRE EST SATURÉE, L'INDICATION VOUS EN SERA DONNÉE DÈS QUE VOUS ACCÉDEZ À CE MODE.

SI VOUS SOUHAITEZ EFFACER L'INTÉGRALITÉ DES PROGRAMMATIONS EFFECTUÉES, APPUYEZ SUR  +  + .

SI VOUS SOUHAITEZ N'EFFACER QUE LE DERNIER ENREGISTREMENT EFFECTUÉ, APPUYEZ SUR  +  + .

QUITTER LA PROGRAMMATION

POUR QUITTER LE MODE DE PROGRAMMATION, APPUYEZ SUR LES TOUCHES  +  + . LE ROBOSAPIEN™ V2 RAPPELLERA LE PROGRAMME SI CELUI-CI EST ENREGISTRÉ.

SOUS-PROGRAMMES

IL VOUS EST POSSIBLE D'ADJOINDRE DES SOUS-PROGRAMMES AU MODE DE PROGRAMMATION PRINCIPALE AFIN D'AUGMENTER LA CAPACITÉ DU PROGRAMME ENREGISTRÉ. POUR CE FAIRE, PROCÉDEZ COMME SUIT :

SOUS-PROGRAMME SONORE :  +  + .

SOUS-PROGRAMME VISUEL :  +  + .

SOUS-PROGRAMME DE POSITIONNEMENT : .

- SI VOUS AJOUTEZ UN SOUS-PROGRAMME VISUEL OU SONORE MAIS QU'IL N'EXISTE AUCUNE DONNÉE AU SEIN DE LA MÉMOIRE ASSOCIÉE AU PROGRAMME VISUEL OU SONORE, LE ROBOT MARQUERA ALORS UN TEMPS DE PAUSE D'ENVIRON 90 SECONDES AVANT DE POURSUIVRE LE RESTE DU PROGRAMME, ATTENDANT QU'UN SON FORT OU AIGU OU QU'UN STIMULUS VISUEL PROCHE DÉCLENCHANT LE RAYONNEMENT INFRAROUGE SE PRODUISE.
- SI LA MÉMOIRE ASSOCIÉE AU PROGRAMME VISUEL OU SONORE CONTIENT DÉJÀ DES DONNÉES, LE ROBOT EXÉCUTERA ALORS AUTOMATIQUEMENT LES MOUVEMENTS À PARTIR DU SOUS-PROGRAMME SANS MARQUER DE TEMPS DE PAUSE OU D'ARRÊT.

- EN TANT QUE PARTIE INTÉGRANTE DU PROGRAMME PRINCIPAL, IL VOUS EST POSSIBLE DE METTRE LE ROBOSAPIEN™ V2 EN MODE GARDE/SENTINELLE.
- LE ROBOT MARQUERA ALORS UN TEMPS DE PAUSE D'ENVIRON 90 SECONDES AVANT DE POURSUIVRE LE RESTE DU PROGRAMME, ATTENDANT QU'UN SON FORT OU AIGU OU QU'UN STIMULUS VISUEL PROCHE DÉCLENCHANT LE RAYONNEMENT INFRAROUGE SE PRODUISE.
- SI, AU COURS DE CETTE PHASE, LE ROBOT PERÇOIT UN STIMULUS VISUEL OU SONORE, CELUI-CI EXÉCUTERA LE SOUS-PROGRAMME CONCERNÉ AVANT DE POURSUIVRE.

MODES PROGRAMMATION ACOUSTIQUE ET VISUELLE

IL VOUS EST POSSIBLE D'AFFECTER UNE SÉQUENCE DE MOUVEMENTS DÉCLENCHÉS PAR UN SON FORT OU AIGU (PROGRAMME SONORE) OU UN MOUVEMENT PROCHE DÉCLENCHANT LE RAYONNEMENT INFRAROUGE (PROGRAMME VISUEL) LORSQUE LE ROBOSAPIEN™ V2 EST EN MODE GARDE/SENTINELLE (P. 34).

ACCÉDEZ AU MODE PROGRAMME SONORE EN APPUYANT SUR LES TOUCHES :

 +  +  .

ACCÉDEZ AU MODE PROGRAMME VISUEL EN APPUYANT SUR LES TOUCHES :

 +  +  .

- LES MODES PROGRAMMES SONORE ET VISUEL DISPOSENT CHACUN D'UN MAXIMUM DE 20 MOUVEMENTS.
- IL VOUS EST POSSIBLE DE PROGRAMMER LES MOUVEMENTS DE MANIÈRE SIMILAIRE AU MODE PROGRAMMATION PRINCIPALE.
- VOUS POUVEZ ENREGISTRER LE SOUS-PROGRAMME DÉNOMMÉ PROGRAMMATION PRINCIPALE DES POSITIONS DANS LES PROGRAMMES SONORE OU VISUEL MAIS VOUS NE POUVEZ ENREGISTRER LES SOUS-PROGRAMMES SONORE OU VISUEL OU ENREGISTRER LE MODE GARDE/SENTINELLE EN TANT QUE PARTIE INTÉGRANTE D'UN PROGRAMME SONORE OU VISUEL.
- LORSQUE LE ROBOSAPIEN™ V2 EXÉCUTE LES PROGRAMMES, IL NE FAIT PAS APPEL À SON SYSTÈME DE VISION INFRAROUGE OU À SES CAPTEURS SENSORIELS POUR ÉVITER LES OBSTACLES.

REMARQUE : TOUS LES MODES PROGRAMMÉS RESTENT EN MÉMOIRE LORSQUE LE ROBOT EST HORS TENSION MAIS SERONT PERDUS LORSQUE LES PILES SONT RETIRÉES.

MODE GARDE/SENTINELLE

SHIFT1 + **SHIFT2** + **Y** = MODE GARDE/SENTINELLE

SI VOUS METTEZ LE ROBOSAPIEN™ V2 EN MODE GARDE/SENTINELLE, CELUI-CI DEVIENDRA ALORS IMMOBILE. SES CAPTEURS DE VISION INFRAROUGES OU CAPTEURS ACOUSTIQUES STÉRÉOPHONIQUES FERONT RETENTIR UNE ALARME OU EXÉCUTERONT UN PROGRAMME LEUR ÉTANT AFFECTÉ LORSQU'ILS SONT DÉCLENCHÉS PAR LA DÉTECTION D'UN STIMULUS VISUEL OU SONORE.

- SI LE SYSTÈME VISUEL OU SONORE DU ROBOSAPIEN™ V2 EST DÉSACTIVÉ LORSQU'IL EST MIS EN MODE GARDE/SENTINELLE, CE SYSTÈME S'ACTIVERA AUTOMATIQUEMENT.
- CE SYSTÈME SE DÉSACTIVERA AUTOMATIQUEMENT LORS DE L'ABANDON DU MODE GARDE/SENTINELLE.
- LES DEUX PROGRAMMES SONORE ET VISUEL PEUVENT ÊTRE UTILISÉS EN MODE GARDE/SENTINELLE (CECI CONSTITUANT LEUR FONCTION PRIMAIRE).
- S'IL EST DÉRANGÉ ET QU'AUCUNE DONNÉE NE SE TROUVE ENREGISTRÉE DANS LA MÉMOIRE ASSOCIÉE AU PROGRAMME, LE ROBOT EXÉCUTERA UNE ACTION PAR DÉFAUT.
- LE ROBOSAPIEN™ V2 QUITTERA LE MODE GARDE/SENTINELLE SI VOUS APPUYEZ SUR UNE TOUCHE, QUELLE QU'ELLE SOIT.
- SI LE ROBOT PERÇOIT DIX SONS D'AFFILÉE SANS QU'UN STIMULUS VISUEL NE VIENNE S'INTERCALER, IL DÉSACTIVERA ALORS DE LUI-MÊME SON SYSTÈME SONORE.
- SI LE ROBOT PERÇOIT TROIS STIMULI VISUELS D'AFFILÉE, SANS INTERRUPTION ENTRE CHACUN D'ENTRE EUX, IL DÉSACTIVERA ALORS DE LUI-MÊME SON SYSTÈME VISUEL.
- SI LES DEUX SYSTÈMES SONT DÉSACTIVÉS DE CETTE SORTE, LE ROBOT QUITTERA LE MODE GARDE/SENTINELLE.

ATTENTION : DU FAIT QUE LE ROBOSAPIEN™ V2 PEUT S'ANIMER EN MODE GARDE/SENTINELLE, IL EST CONSEILLÉ DE NE PAS LAISSER CELUI-CI À PROXIMITÉ DU REBORD D'UNE TABLE.

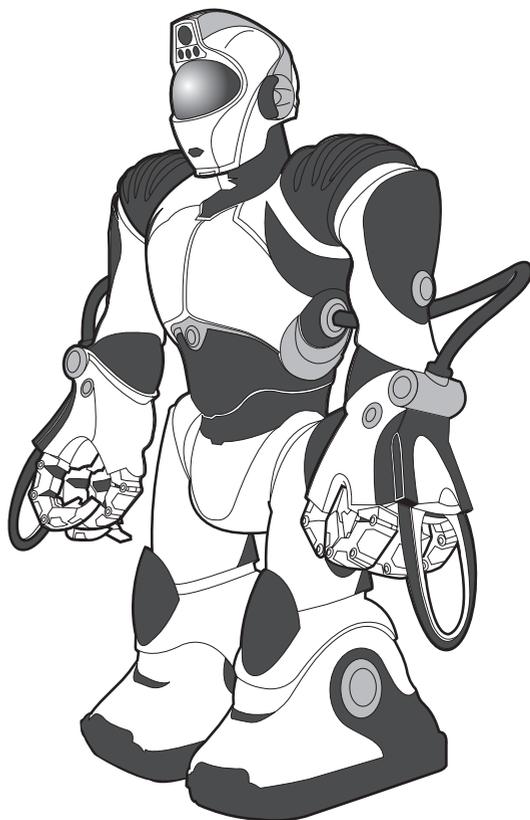
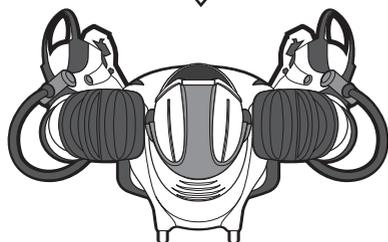
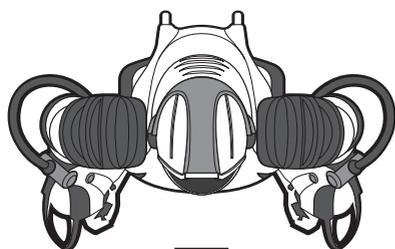
REMARQUE : EN MODE GARDE/SENTINELLE, LE ROBOSAPIEN™ V2 IGNORERA LA FONCTION 'DÉCLENCHÉMENT AU LASER' MAIS LA FONCTION 'INFRAROUGE' LUI ÉTANT ASSOCIÉE PEUT INTERFÉRER AVEC LE SYSTÈME DE VISION DU ROBOT. LES CAPTEURS SENSORIELS NE FONCTIONNENT PAS EN MODE GARDE/SENTINELLE.

LE ROBOSAPIEN™ V2 SE METTRA HORS TENSION APRÈS 30 MINUTES PASSÉES EN MODE GARDE/SENTINELLE.

INTERACTION ROBOT

LORSQU'IL SE TROUVE SOUS CE MODE, UNE INTERACTION DU ROBOSAPIEN™ V2 AVEC L'UN DES SES AMIS ROBOTS EST POSSIBLE. CEUX-CI DOIVENT ÊTRE POSITIONNÉS SUR UNE MÊME LIGNE ET SE FAIRE FACE. LES ROBOTS DOIVENT REPOSER SUR UNE SURFACE PLANE ET L'ANGLE DE VISION (AXE OPTIQUE) DOIT ÊTRE PARFAITEMENT DÉGAGÉ (VOIR ILLUSTRATIONS).

ROBOSAPIEN™ V2



LES DEUX ROBOTS FONCTIONNENT À PARTIR DE LA MÊME TÉLÉCOMMANDE. PAR ACTIVER L'INTERACTION, IL VOUS FAUT POINTER LA TÉLÉCOMMANDE VERS SEULEMENT L'UN DES DEUX ROBOSAPIEN™ V2 EN UTILISANT LES TOUCHES

SHIFT1 + **SHIFT2** + **SHIFT3** + **a** = INTERACTION ROBOSAPIEN™ V2.

INTERACTION ROBOT

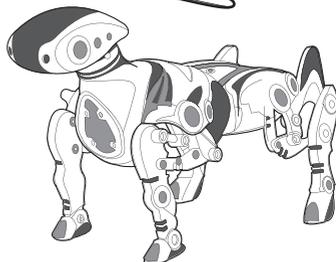
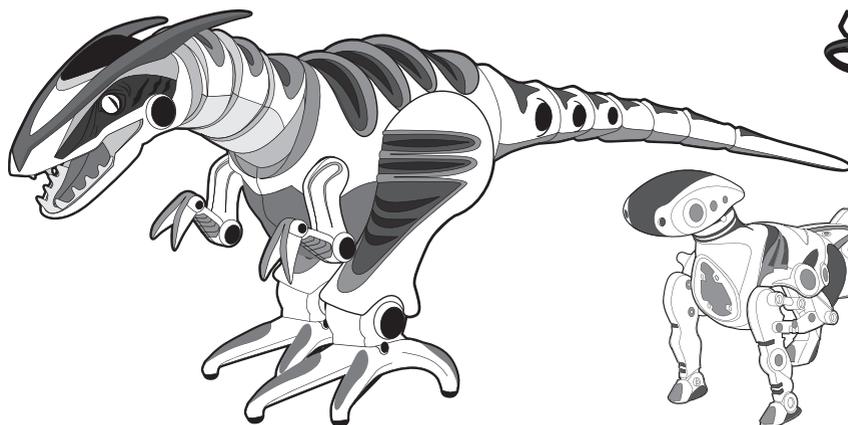
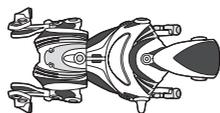
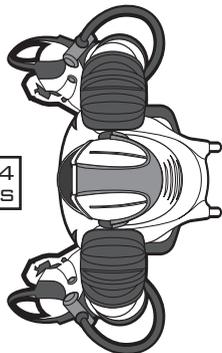
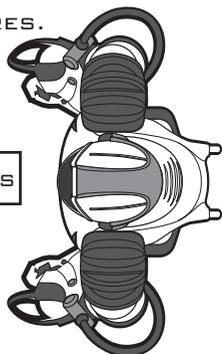
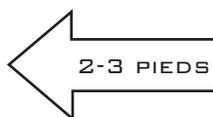
ROBORAPTOR™

LE ROBORAPTOR™ SE TROUVE TOUT D'ABORD EN PHASE PASSIVE (ÉTAT D'ATTENTE) LORSQU'IL EST MIS SOUS TENSION. LE PROGRAMME D'INTERACTION DOIT ÊTRE LANCÉ AVANT DE PASSER EN MODE AUTONOME SANS QUOI IL SERA NÉCESSAIRE DE RÉPÉTER LA PROCÉDURE D'INITIALISATION.

INTERACTION DU ROBORAPTOR™ :

SHIFT1 + SHIFT2 + SHIFT3 + b

CE PROGRAMME INTÈGRE DES ÉLÉMENTS ALÉATOIRES.



ROBOPET™

METTEZ LE ROBOPET™ SOUS TENSION PUIS ORDONNEZ-LUI DE S'ASSEOIR. VOUS DISPOSEZ D'UN INTERVALLE DE DIX SECONDES POUR LANCER L'INTERACTION SINON LE ROBOPET™ COMMENCERA À EXÉCUTER LES FONCTIONS QUI LUI SONT PROPRES.

INTERACTION DU ROBOPET™ :

SHIFT1 + SHIFT2 + SHIFT3 + c

CE PROGRAMME INTÈGRE DES ÉLÉMENTS ALÉATOIRES.

REMARQUES IMPORTANTES

NE DONNEZ PAS AU ROBOSAPIEN™ V2 TOUT OBJET FRAGILE OU DE VALEUR À TENIR. IL POURRAIT LANCER OU LÂCHER CES OBJETS DE MANIÈRE IMPROMPTUE.

POUR COMPRENDRE VOTRE ROBOSAPIEN™ V2, IL EST UTILE D'APPRENDRE CE QUE CHAQUE CLIGNEMENT OU CLIGNOTEMENT SIGNIFIE. OBSERVEZ BIEN SES YEUX ET AGISSEMENTS.

LE ROBOSAPIEN™ V2 SE DÉPLACE PLUS AISÉMENT SUR DES SURFACES LISSES. S'IL ÉPROUVE DES DIFFICULTÉS À SE MOUVOIR SUR UNE SURFACE, ESSAYEZ ALORS DE MODIFIER SON ALLURE POUR OBTENIR UNE MEILLEURE EXÉCUTION DES MOUVEMENTS. LE ROBOSAPIEN™ V2 RÉAGIT PLUS FACILEMENT AUX ORDRES TRANSMIS PAR LA TÉLÉCOMMANDE LORSQUE VOUS VOUS TROUVEZ PLACÉ FACE À LUI. DE MÊME, LE ROBOT NE DÉTECTERA PAS LES ORDRES LUI ÉTANT DONNÉS SI LA TÉLÉCOMMANDE EST SITUÉE DANS SON DOS.

LES FONCTIONS INFRAROUGES PEUVENT SE TROUVER PERTURBÉES PAR UNE LUMIÈRE SOLAIRE VIVE OU AVEUGLANTE, UN ÉCLAIRAGE FLUORESCENT OU UNE LUMIÈRE TAMISÉE DONT LA DENSITÉ PEUT ÊTRE ATTÉNUÉE ÉLECTRONIQUEMENT. POUR PLUS D'INFORMATIONS, VEUILLEZ VOUS REPORTER AU CHAPITRE SYSTÈMES DE VISION DU ROBOSAPIEN™ V2 EN PAGES 21-22 DU PRÉSENT MANUEL.

POUR SE DÉPLACER, LE ROBOSAPIEN™ V2 ADOPTE DE LUI-MÊME LA POSITION ADÉQUATE CONVENANT LE MIEUX À SON CORPS. SI VOUS TENTEZ DE BOUGER SES BRAS À L'AIDE DE LA TÉLÉCOMMANDE, LE ROBOT S'IMMOBILISERA. SI VOUS BOUGEZ MANUELLEMENT SES BRAS OU SA TAILLE ALORS QU'IL SE DÉPLACE, LE ROBOT CONTINUERA SA PROGRESSION MAIS PEUT PERDRE L'ÉQUILIBRE ET CHUTER.

LORSQU'IL EST ACTIVÉ, LE ROBOSAPIEN™ V2 RÉAGIT AUX STIMULI SONORES, VISUELS ET TACTILES. CECI CONSTITUE SON MODE PAR DÉFAUT. LE ROBOT SE TROUVERA SOUS CE MODE À CHAQUE FOIS QU'IL EST ACTIVÉ OU APRÈS UNE MISE HORS TENSION TOTALE.

LE SYSTÈME DE VISION INFRAROUGE ET LE DÉCLENCHEMENT AU LASER DU ROBOSAPIEN™ V2 OPÈRENT SUR LE MODE DU RÉFLÉCHISSEMENT. CECI SIGNIFIE QUE LE ROBOT DÉTECTE DES SURFACES HAUTEMENT RÉFLÉCHISSANTES, TELS DES MURS BLANCS OU DES MIROIRS, BIEN PLUS FACILEMENT ET À DES DISTANCES PLUS IMPORTANTES QU'IL NE DÉTECTE DES SURFACES MATES OU SOMBRES.

S'IL NE PERÇOIT PAS LES COULEURS COMME IL SE DOIT, VEUILLEZ À RÉGLER LE NIVEAU DE BLANC (ÉQUILIBRAGE DES BLANCS) EN FONCTION DE L'ÉCLAIRAGE DE VOTRE PIÈCE.

ATTENTION : LA TÊTE DU ROBOT EST DOTÉE DE NOMBREUX CAPTEURS ET DOIT ÊTRE MANIPULÉE AVEC SOIN.



ATTENTION : Toute altération ou modification non expressément approuvée par l'entité responsable de l'homologation de cet équipement peut rendre nulle la capacité à faire fonctionner ledit équipement.

Remarque : Cet équipement a été testé et déclaré conforme aux limitations prévues dans le cadre de la catégorie B des appareils numériques définies par la section 15 du règlement de la FCC. Ces limitations sont stipulées aux fins de garantir une protection raisonnable contre les interférences gênantes en installation résidentielle. Cet équipement génère, utilise et diffuse des ondes radio, et s'il n'est pas installé ni utilisé en conformité avec les instructions dont il fait l'objet, peut causer des interférences gênantes avec les communications radio. Cependant, nous ne pouvons vous garantir qu'une interférence ne se produira pas dans une installation particulière. Si cet équipement produit des interférences graves, lors de réceptions radio ou télévisées qui peuvent être détectées en allumant et en éteignant l'équipement, vous êtes invités à les supprimer de plusieurs manières

- _ Réorientez ou déplacez l'antenne de réception.
- _ Augmentez la distance séparant l'équipement et le récepteur.
- _ Connectez l'équipement à un circuit différent de celui du récepteur.
- _ Contactez votre revendeur ou un technicien radio/TV qualifié.

Nous vous recommandons de conserver notre adresse afin de pouvoir nous contacter ultérieurement.
Les produits et les coloris du produit peuvent varier.
Emballage imprimé en Chine.
Ce produit ne s'adresse pas à des enfants de moins de trois ans d'âge en raison des pièces de petites dimensions le constituant. Risques d'étouffement.
Fabriqué en Chine

ws8091fr01

Fabriqué et distribué par
© 2005 WowWee Ltd.
Tous droits réservés.

WowWee (Asie)
Unit 301A-C, 92 Granville Rd.
T.S.T. East. Hong Kong.

WowWee (Amérique du Nord)
4480 Cote de Liesse, Suite 320
T.M.R. Quebec, H4N 2R1, Canada

Service d'assistance téléphonique :
1-800-310-3033
<http://www.wowwee.com>
<http://www.robosapienv2online.com>

