



# Инструкция

Артикул No. 8065  
Для детей от 8-и лет.

Р О Б О Р Е П Т И Л Я

# ДОБРО ПОЖАЛОВАТЬ

Поздравляем Вас с приобретением новой Роборептилии!

Пожалуйста, внимательно прочитайте инструкцию!



Пульт  
управления

Аксессуар  
«Броня»

Упаковка содержит:  
**1 x Роборептилия**  
**1 x Джойстик**  
**1 x Аксессуар**  
**«Броня»**

Установка батареек	<b>2</b>
Общие сведения	<b>3</b>
<hr/>	
Джойстик (общие сведения)	<b>4</b>
<hr/>	
Режим свободного пространства, настройка и режим сна	<b>5-6</b>
Кормление роборептилии	<b>7</b>
<hr/>	
Сенсоры зрения	<b>8</b>
<hr/>	
Сенсоры касания	<b>9</b>
<hr/>	
Сенсоры звука	<b>10</b>
<hr/>	

Основные движения	<b>11</b>
Джойстик (1 уровень)	<b>12</b>
<hr/>	
Джойстик (2 уровень)	<b>13</b>
<hr/>	
Джойстик (3 уровень)	<b>14</b>
<hr/>	
Режим программирования	<b>15</b>
<hr/>	
Настройки звука	<b>16</b>
<hr/>	
Режим защиты	<b>16</b>
<hr/>	
Понимание Вашей Роборептилии	<b>17</b>
<hr/>	

# УСТАНОВКА БАТАРЕЕК, ВКЛЮЧЕНИЕ



## Требование к батарейкам:

Питание Роборептилии осуществляется от 6-и батареек типа «AA» (не входят в комплект).  
Джойстик работает от 3-х батареек типа «AA» (не входят в комплект).

## Установка батареек

- 1 Перед установкой или заменой батареек убедитесь что кнопка ON/OFF на Роборептилии находится в положении OFF..
- 2 Снимите крышку батарейного отсека, используя крестообразную отвертку, как показано на схеме.
- 3 Установите батарейки как показано на схеме.
- 4 Установите на место крышку батарейного отсека и затяните винты.
- 5 Переведите кнопку ON/OFF в положение ON.

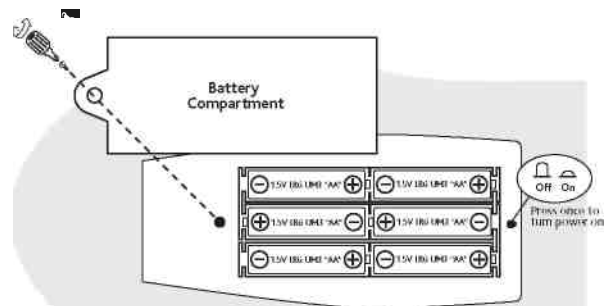
## Включение ON

Роборептилия начнет выполнять демонстрацию, которую невозможно прервать. Затем Роборептилия будет ждать от Вас команд.

Если Вы не зададите никакую команду в течении 30 секунд, Роборептилия войдет в режим свободного пространства (см. Стр. 5).

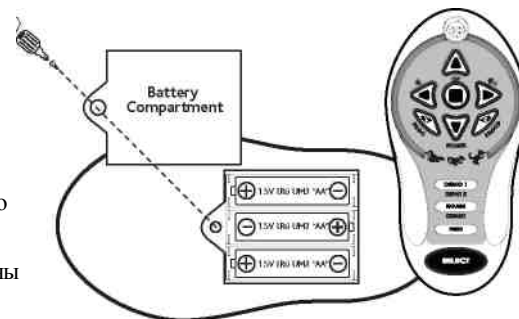
## Внимание: Используйте только новые батарейки.

Не заряжайте не аккумуляторные батарейки.  
Не бросайте батарейки в огонь.  
Не смешивайте старые и новые батарейки.  
Рекомендуется использовать батарейки одинакового типа.  
Замена батареек должна осуществляться только взрослыми.  
Соблюдайте полярность +/-, чтобы избежать поломки.  
Разряженные батарейки должны быть извлечены из игрушки.  
Не замыкайте контакты между собой.  
Используйте батарейки одинаковых фирм производителей.  
Извлеките батарейки если Вы не планируете использовать робота длительное время.

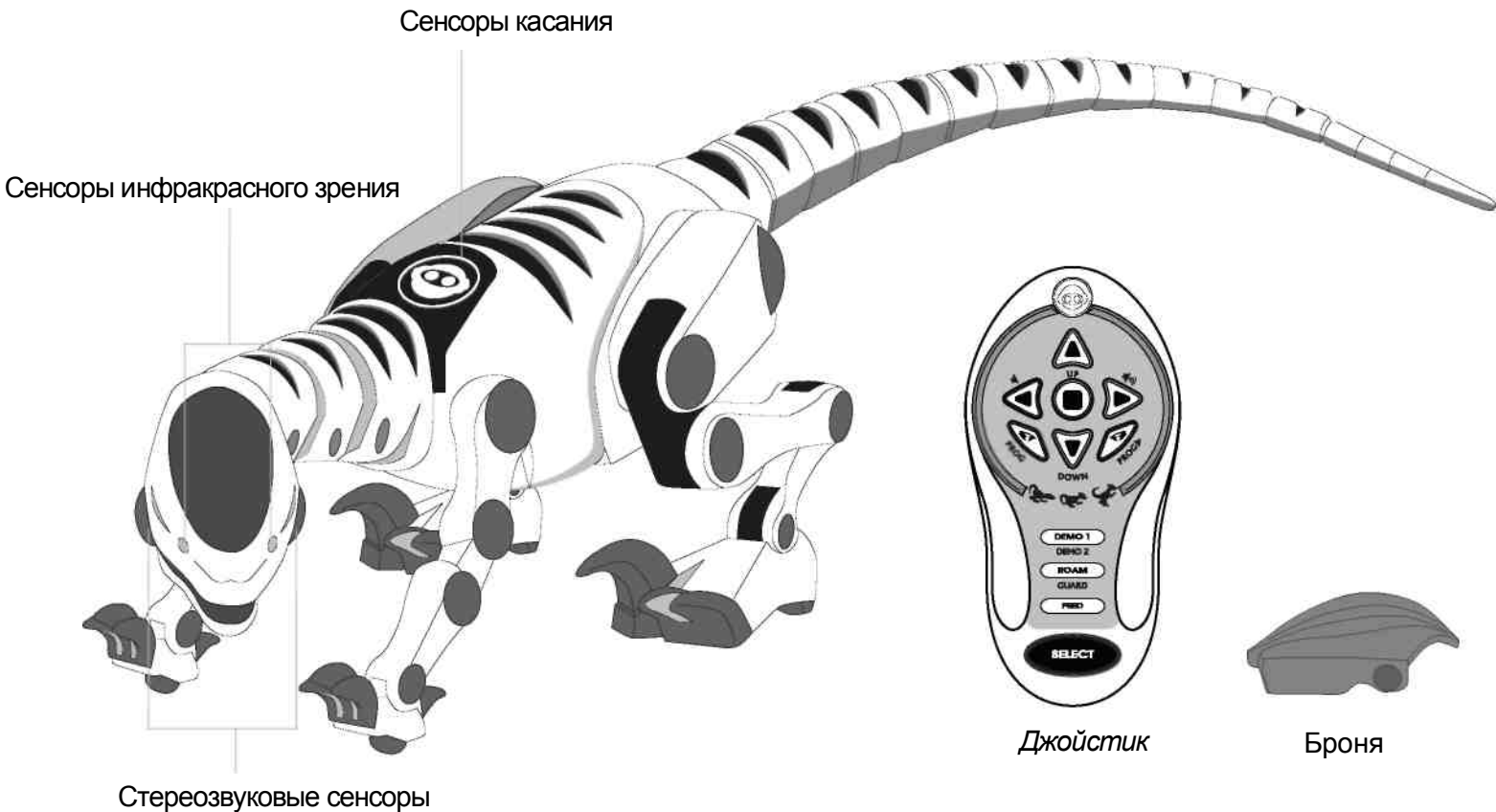


Отсек для батареек

Джойстик (вид сверху)



# ОБЩИЕ СВЕДЕНИЯ



# ДЖОЙСТИК (ОБЩИЕ СВЕДЕНИЯ)

## Джойстик имеет 3 уровня

Нажмите кнопку Select, чтобы выбрать уровень.

Индикатор света будет гореть (уровень активирован) в течении 30 секунд после того, как последняя кнопка будет нажата, а затем вернется к 1 уровню.

Более подробное описание:  
 Джойстик (1 уровень) 12 стр.  
 Джойстик (2 уровень) 13 стр.  
 Джойстик (3 уровень) 14 стр.

Управление Роборептилии осуществляется напрямую при помощи джойстика, следующие инструкции действуют при условии что Вы и Ваш робот направлены лицом друг к другу.

УРОВЕНЬ 1		Уровень 2 нажмите		Уровень 3 нажмите	
БЕЗ ИНДИКАТОРА СВЕТА		Красный индикатор света		Зеленый индикатор света	
Вперед		Поднять задние лапы		Прыжок	
Назад		Поднять 4 лапы		Чистка	
Влево		Звук тише		Удар хвостом влево	
Вправо		Звук громче		Удар хвостом вправо	
СТОП		СТОП		Стоп	
ГОЛОВУ ВЛЕВО		Режим программирования		Атака	
ГОЛОВУ ВПРАВО		Основная программа		Тряска	
Демонстрация 1		Демонстрация 2		Головокружение	
Прогулка		Режим защиты		Укус	
Кормление		Кормление		Кормление	

Роборептилия входит в режим свободного пространства, если ее сенсоры касания нажаты, после реагирования на звук, если кнопка режима свободного пространства включена.

После того, как Роборептилия реагирует на инфракрасное зрение, после кормления, после того, как броня надета, или, если Роборептилия неподвижна в течение 30 секунд.

Во время режима свободного пространства Роборептилия избегает преграды и препятствия, используя систему инфракрасного зрения. Она остановится и будет слушать резкие, громкие звуки, используя стереозвуковые сенсоры. В это время сенсоры зрения и слуха активированы.

Реакция Роборептилии на окружающую среду будет зависеть от ее настроения.

Если Роборептилия находится в режиме свободного пространства около пяти минут без постороннего вмешательства, то она автоматически выключится. Нажмите кнопку ON/OFF, чтобы включить ее снова.

## **Настроение**

### **Голод**

Когда Роборептилия голодна, то она агрессивна и активна.

### **Удовлетворение**

После того, как Роборептилию накормили (см. стр. 7), она становится апатичной и вялой. Роборептилия выйдет из этого состояния, если она будет в полном одиночестве в течение 60-и секунд, или какая-нибудь кнопка джойстика нажата.

### **В броне**

Если Роборептилия в броне (см. стр. 6), то ее зрительные и звуковые сенсоры не активны. Снимите броню, Роборептилия вернется в состояние голода.

# РЕЖИМ СВОБОДНОГО ПРОСТРАНСТВА, НАСТРОЕНИЕ И РЕЖИМ СНА

Если Роборептилия будет голодна, то вам будет сложно надеть на нее броню, поскольку Роборептилия очень агрессивна в состоянии голода. Наденьте броню на рептилию сразу после того, как она поест (см. стр. 7).

С. броней на голове - Роборептилия подчинена. Когда вы снимите с нее броню, рептилия разозлится. В течении этого времени Роборептилия будет периодически издавать тихие звуки.

Примечание: любой предмет который может прикрыть все сенсоры Роборептилии, может быть помещен на голову рептилии

Выключение:

Если Роборептилия спит в течении 10 минут, то она автоматически выключится. Нажмите кнопку ON/OFF, чтобы разбудить ее снова.

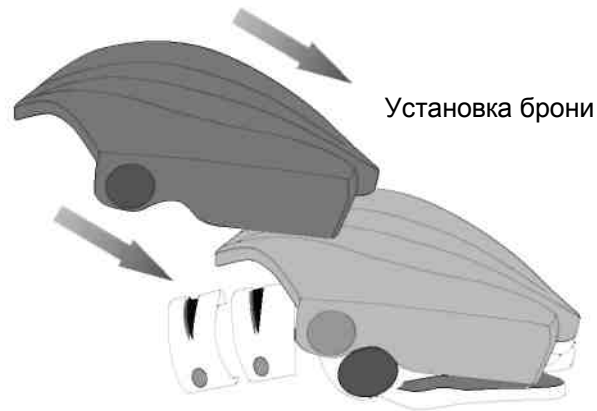
Роборептилия будет реагировать на воздействие на сенсоры касания до тех пор, пока она не войдет в режим сна.

Наденьте бронь, как показано на рисунке.

В броню - режим сна

После 40 секунд Роборептилия заснет. Если в этот момент вы снимите с нее броню, то она медленно проснется, не издавая звуков.

«Настроение» смотрите также на стр. 5







Накормите Роборептилию, чтобы успокоить ее. Нажмите и удержите кнопку Feed Роборептилия не отреагирует на этот сигнал, если на ней надета броня.

## Слежение

Когда вы активируете кнопку кормления, Роборептилия сядет на задние лапы, и будет следить за сигналами джойстика.

## Охота

Удерживая джойстик в течение 4 секунд, Роборептилия войдет в режим охоты. Она будет поворачиваться влево и вправо.

Если Роборептилия охотиться за едой более 30 секунд, то ей это может наскучить, и она прекратит охоту.

Потеря сигнала:

Если сигнал будет потерян, то Роборептилия не поест.

## Режим удовлетворения

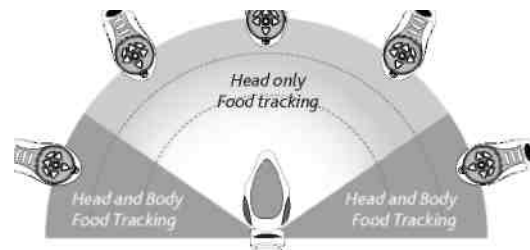
После того, как Роборептилия поела, ее настроение поменяется (войдет в режим удовлетворения). В этом режиме она будет прибывать примерно 60 секунд (в это время не входит избежание преград и вмешательство пользователя), прежде чем Роборептилия войдет в режим голода.

## Кормление

Нажмите на кнопку Feed, чтобы Роборептилия поела после слежения и охоты. Чтобы покормить Роборептилию без процедуры слежения и охоты, быстро нажмите кнопку Feed.

Роборептилия будет следит» и охотиться на сигналы кормления, когда она находится в режиме удовлетворения, но есть не будет.

Примечание: когда вы посылаете сигналы кормления со спины, Роборептилия отклонит их.



# СЕНСОРЫ ЗРЕНИЯ



Роборептилия имеет сенсоры инфракрасного зрения, которые дают ей возможность распознавать различные движения и избегать помехи и преград. Роборептилия лучше реагирует на предметы, движущиеся напротив ее нося. Роборептилия ничего не видит, когда она в броне.

## Движение - избегание преград

Роборептилия использует сенсоры зрения, чтобы избежать преграды и помехи. Во время режима избегания преград поведение Роборептилии будет одинаковым, как в голодном, так и в удовлетворенном состоянии.

Во время ходьбы робот не распознает движения, таким образом, он воспримет любой предмет как помеху, независимо от того движется ли этот предмет или неподвижен.

## Неподвижно

Если Роборептилия находится в неподвижном состоянии, она будет по-разному реагировать на предметы, попадающие в поле ее зрения. Когда Роборептилия видит предмет впервые, она подпрыгнет на задних лапах. Затем она будет следить за движениями объекта, поворачивая голову вправо и влево.

Если Роборептилия отслеживает предмет слишком долго, то ей может это наскучить, и она прекратит слежку.

## Объект потерян

Если предмет, за которым следила Роборептилия потерян, она может начать искать его в течение некоторого времени. И если Роборептилия так и не найдет этот объект снова, то *она* оставит эту затею.

## Головокружение

Отслеживание предмета, вращая головой вправо и влево, может привести к головокружению роборептилии.

## Атака

Если объект находится перед лицом Роборептилии в неподвижном состоянии примерно в течение 3-х секунд, она начнет движения вперед в зависимости от ее настроения.

Если Роборептилия голодна, она начнет прыгать на объект. Если Роборептилия удовлетворена, то она безразлична ко всему, но тем не менее она тоже начнет прыгать на объект, но менее агрессивно. Роборептилия вернется в режим свободного пространства после зрительного вмешательства.

**Внимание:** инфракрасное зрение Роборептилии основано на отражении. Это означает, что Роборептилии гораздо проще видеть отражающие поверхности такие, как зеркала и белые *стены*. Когда Роборептилия в броне, ее зрительные сенсоры отключены.

# СЕНСОРЫ КАСАНИЯ

Роборептилия оснащена сенсорами касания, которые позволяют ей отвечать на вмешательство человека.

Сенсоры касания находятся на спине Роборептилии, на основании ее шеи.

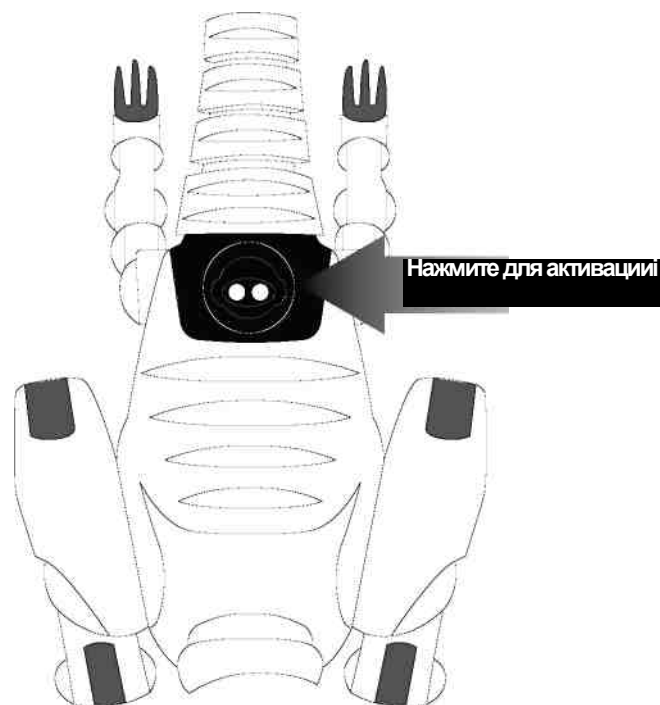
В режиме прямого управления вы с легкостью можете ввести Роборептилию в режим свободного пространства, нажав на сенсоры касания.

Избегание преград и помех, повороты, ходьба назад - все это, делает невозможным воздействие на сенсоры касания

## **В броне - подчинение**

Реакция Роборептилии на нажатие на сенсоры касания будет разной, в зависимости от количества нажатий.

*ВИД СВЕРХУ*



# ЗВУКОВЫЕ СЕНСОРЫ

Роборептилия имеет звуковые сенсоры, которые находятся

с двух сторон ее головы.

Звуковые сенсоры дают Роборептилии возможность различать различные звуки, исходящие слева, справа, спереди.

Когда Роборептилия услышит звук, она пойдет на него.

Роборептилия слушает звуки, когда она неподвижна, не ест, и когда они в режиме программирования. Когда Роборептилия воспроизводит движения и анимацию, ее звуковые сенсоры отключены.



Звуковые сенсоры

# ОСНОВНЫЕ ДВИЖЕНИЯ

Нажмите «Forward» (Уровень 1)

Нажмите 1 раз, походка 1 -4 лапы Быстро

Нажмите еще раз походка 2 - 4 лапы Медленно

Нажмите еще раз походка 3 - 2 лапы Большие шаги

Нажмите еще раз походка 4 - 2 лапы маленькие шаги

Нажмите еще раз ходьба назад, походка 1

Во время цикла походки, кнопки «Forward», должна быть нажата

## **Прыжок**

Цикл меду прыжками на 2 или 4 лапах

устанавливается, нажатием кнопки «Forward» (Уровень 3). Стилль прыжка будет зависеть от того на скольких лапах она стоит.

## **Поворот**

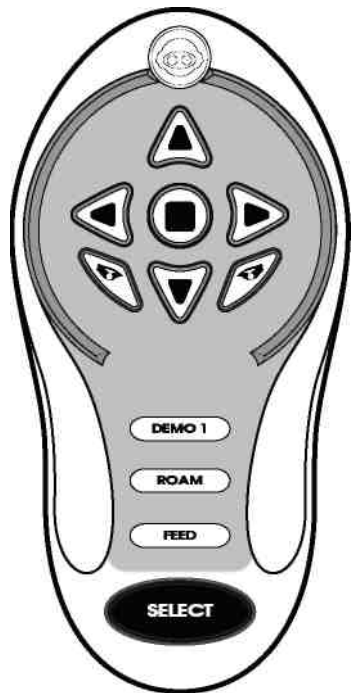
Нажмите вправо или влево, чтобы Роборептилия повернула. Нажмите на эту же кнопку еще раз, и Роборептилия пойдет в этом направлении.


Продолжительность ходьбы вперед, назад или поворота примерно 30 секунд. В это время не включено избегание преград и помех.

Примечание; нажатие кнопки поворот, остановит текущий процесс ходьбы.

# ДЖОЙСТИК (1 УРОВЕНЬ)

Нет индикатора света



Стоп		Нажмите стоп, чтобы остановить Роборептилию..
Вперёд		Нажмите вперёд, чтобы Роборептилия показала 4 вида походки.
Назад		Нажмите, чтобы Роборептилия пошла назад
Влево		Нажмите, чтобы Роборептилия повернулась налево.
Вправо		Нажмите, чтобы Роборептилия повернулась направо.
Поворот головы влево		Нажмите, чтобы Роборептилия повернула голову налево.
Поворот головы вправо		Нажмите, чтобы Роборептилия повернула голову направо.
Demo 1		Нажмите, чтобы Роборептилия продемонстрировала свои особенности.
Roam		Нажмите, чтобы ввести Роборептилию в режим свободного пространства
Feed		Нажмите и удерживайте, чтобы накормить Роборептилию.

# ДЖОЙСТИК (2 УРОВЕНЬ)



## КРАСНЫЙ ИНДИКАТОР СВЕТА

**СТОП**



Нажмите стоп, чтобы остановить Роборептилию.

**Туловище вверх**



Туловище вверх-две лапы

**Туловище вниз**



Туловище вниз-четыре лапы.

**Звук тише**



**Звук громче**



**Режим  
программирования**



Нажмите, чтобы войти в режим программирования.

**Основная  
программа**



Нажмите, чтобы Роборептилия воспроизвела действия из своей памяти.

**Demo 2**



Нажмите, чтобы Роборептилия воспроизвела запрограммированные действия

**Guard Mode**



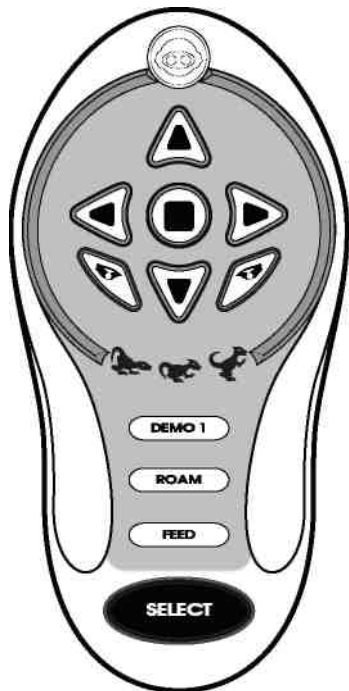
Нажмите, чтобы ввести Роборептилию в режим защиты (стр.16)

**Feed**



Нажмите и удержите, чтобы накормить Роборептилию (стр. 7)

# ДЖОЙСТИК (3 УРОВЕНЬ)



## ЗЕЛЕНый ИНДИКАТОР СВЕТА

СТОП		Нажмите стоп, чтобы остановить Роборептилию
ПРЫЖОК		Нажмите, чтобы Роборептилия прыгнула (стр. 1).
ЧИСТКА		Нажмите, чтобы Роборептилия произвела чистку.
Удар хвостом влево		Нажмите, чтобы Роборептилия произвела удар хвостом влево
Удар хвостом вправо		Нажмите, чтобы Роборептилия произвела удар хвостом вправо
Атака		Нажмите, чтобы Роборептилия произвела атаку.
Вибрация		Нажмите, чтобы Роборептилия завибрировала.
Головокружение		Нажмите, чтобы Роборептилия завибрировала.
Укус		Нажмите, чтобы Роборептилия произвела укус.
Кормление		Нажмите, чтобы накормить Роборептилию.



# Режим программирования

Программа из 20 шагов, может быть сделана, используя анимационные кнопки.

Нажмите кнопку Program, чтобы войти в режим программирования. Роборептилия встанет на задние лапы и не пошевелится, находясь в режиме программирования.

Программирование Роборептилии . Пользователь может выбрать комбинацию команд джойстика из всех трех уровней. В каждой программе 20 шагов. Если пользователь удачно вошел в шаг программы, вы услышите звуковое подтверждение.

Следующие функции не могут быть включены в программу:

Режим демонстрации

Режим защиты

Контроль звука

Кормление

Остановка

Свободное пространство

## Игра

Пользователь может снова воспроизвести программу в любое время, нажав кнопку Program Play

## Выход из режима программирования.

Нажмите кнопку Program Play, чтобы выйти из программы.

Пользователь может выйти из программы, оставив

Роборептилию на 30 секунд в одиночестве.

Не вводя никаких команд в течение минуты, Роборептилия


войдет в режим свободного пространства.

## Очищение программы

Нажмите кнопку Program Play сразу после входа в режим программирования, и программа будет очищена. Примечание: нажмите кнопку Feed, это сбьет режим программирования. Роборептилия начнет процесс питания. Память программирования будет очищена, как только Роборептилия выключится.



Вы можете настраивать звук, используя функцию контроля звука. Когда Роборептилия включена, ее стандартная звуковая настройка - громкий звук.

Громче  В уровне 2

Тише  В уровне 2

Всего три настройки звука;

1 громко

2 тихо

3 беззвучно

Примечание: изменение уровня звука в то время, как Роборептилия воспроизводит какие-либо движения может привести к остановке текущих действий.

Введите Роборептилию в режим защиты. Режим защиты Roam в уровне 2

Режим защиты  I

Роборептилия встанет на задние лапы и станет неподвижной. Затем она начнет использование системы инфракрасного зрения и стерео звуковых сенсоров.

Если Роборептилия услышит какой либо звук, или увидит

какое либо движение, то она

**A** воспроизведет стандартную анимацию

**B** воспроизведет запрограммированные команды (если они были запрограммированы)

Примерно через 20 минут Роборептилия выключится.

Нажмите любую кнопку, чтобы выйти из программы.

Примечание: не помещайте Роборептилию рядом с углами столов.



- Управляйте Роборептилией, как будто она ваше отражение в зеркале.

Пример команды

Нажмите Left, и Роборептилия пойдет направо.

Нажмите Right, и Роборептилия пойдет налево.

- Управлять Роборептилией будет гораздо проще, если вы встанете напротив нее.
- Запомните, на функции инфракрасного зрения может отразиться яркий солнечный свет, флуоресцентное или слабое электрическое освещение.
- После активации Роборептилия очень чувствительна к звукам, образам и прикосновениям.

- Управляя Роборептилией напрямую, она войдет в режим свободного пространства, если к течение 30 секунд не будет поступать никаких команд,

- Роборептилия подумает, что она е броне, если уровень внешнего освещения будет слишком низким.

- **Если Роборептилия вяло отвечает на команды, поменяйте батарейки,**

- Не помещайте Роборептилию вблизи углов столов.



**ws8065us02**

Manufactured and distributed by ©  
2006 WowWee Ltd. All Rights  
Reserved.

**WowWee Limited**  
Asia Office

Unit 301A-C, 92 Granville Rd  
T.S.T. East, Hong Kong

**WowWee Group** North America  
Office 6600 Decarie, Suite 200

Montreal, QC H3X 2K4, Canada

Consumer Hotline: 1-800-310-3033

Email: [support@wowwee.com](mailto:support@wowwee.com)

[www.wowwee.com](http://www.wowwee.com)

[www.roboreptileonline.com](http://www.roboreptileonline.com)

We recommend that you retain our address for future reference.  
Product and colors may vary. Packaging printed in China. This product  
is not suitable for children under 3 years because of small parts -  
choking hazard.

**MADE IN CHINA**

**CAUTION**

Changes or modifications not expressly approved by the party responsible for compliance could void the user's authority  
to operate the equipment.

**NOTE**

This equipment has been tested and found to comply with the limits for a class B digital device, pursuant to part 15 of the FCC rules.  
These limits are designed to provide reasonable protection against harmful interference in a residential installation. This equipment  
generates, uses, and can radiate radio frequency energy and, if not installed and used in accordance with the instructions, may cause  
harmful interference to radio communications.

However, there is no guarantee that interference will not occur in a particular installation. If this equipment does cause harmful  
interference to radio or television reception, which can be determined by turning the equipment off and on, the user is encouraged to  
try and correct the interference by one or more of the following measures:

- Reorient or relocate the receiving antenna.
- Increase the separation between the equipment and receiver.
- Connect the equipment into an outlet on a circuit different from that to which the receiver is connected.
- Consult the dealer or experienced radio/TV technician for help.

