



www.R-WINGS.ru

РАДИОУПРАВЛЯЕМЫЙ РОБОТ R-WINGS RWG200

Производитель: "Санни Кидс Групп Лимитед" Донгмен Индустриал Зон, Шенхай Дистрикт Шантоу Сити, Гуандонг, Китай.
Претензии и серв. обслуживание: ООО "Регион-Сервис" 127106, г. Москва, Сигнальный проезд, д.3, стр.1, 3 этаж, пом.1
Импортер: ООО "Регион-Сервис", 127106, г. Москва, Сигнальный проезд, д.3, стр.1, 3 этаж, пом.1
Сертификат № TC RU C-CN.A188.В.04907, Серия RU № 0610400, Выдан 20.11.2017.
Сертифицирующий орган: ООО "СоюзТест" 125009, РФ, Москва, Ленинский проспект, дом 1/2, Корпус 1.
Срок службы: 12 мес.,

ВНИМАНИЕ! ЦВЕТ, ХАРАКТЕРИСТИКИ И СВОЙСТВА СОДЕРЖИМОГО МОЖЕТ ОТЛИЧАТЬСЯ ОТ ИЛЛЮСТРАЦИИ. НЕ ДЛЯ ДЕТЕЙ МЛАДШЕ 3х ЛЕТ.



Сделано в Китае



КИБЕРВОИН RWG200 PRESIDENT

ИИ-УПРАВЛЕНИЕ



ИНСТРУКЦИЯ

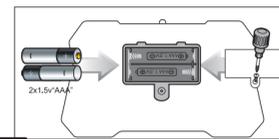
Пожалуйста, ознакомьтесь с инструкцией перед использованием

Инструкция

Установка батарей в пульт ДУ

Установка батарей в передатчик:

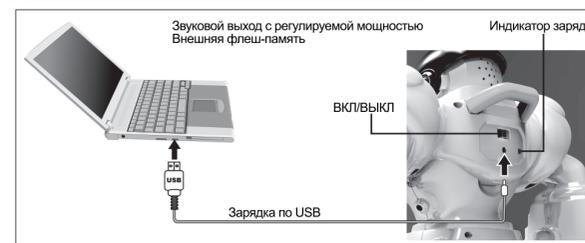
Используйте отвертку, чтобы открыть крышку батарейного отсека. Вставьте 2 батареи 1,5В типа "AAA" в батарейный отсек. Верните крышку и используйте винт, чтобы закрепить крышку.



Предостережения о батареях:

Неперезаряжаемые батареи не подзаряжаются. Перед зарядкой аккумуляторы должны быть извлечены. Аккумуляторные батареи должны заряжаться только под наблюдением взрослых. Нельзя смешивать различные типы батарей или новые и использованные батареи. Следует использовать только батареи того же или эквивалентного типа, как рекомендовано. Батареи должны быть вставлены с правильной полярностью. Из игрушек следует вытаскивать израсходованные батареи. Клеммы питания не должны быть закорочены. Не смешивайте щелочные, стандартные (углерод-цинк) или перезаряжаемые (никель-кадмиевые) батареи. Всегда удаляйте батареи из игрушки, если они не используются в течение длительного периода времени. Не бросайте аккумулятор в огонь. Не используйте и не оставляйте аккумулятор вблизи источника тепла, такого как огонь или нагреватель. Не ударяйте и не бросайте аккумулятор на твердую поверхность. Не погружайте аккумулятор в воду и храните аккумулятор в сухом прохладном месте.

Перезарядка робота



Установка батарей в робота:

Чтобы зарядить аккумулятор, пожалуйста, вставьте прилагаемый USB-порт USB-кабеля для зарядки в любой USB-порт компьютера, блок питания, зарядное устройство для мобильных устройств или автомобильное зарядное устройство USB. Время зарядки составляет около 2-3 часов, а время игры составляет около 2 часов. Перед зарядкой выключите робота.

22) ПРОГРАММИРОВАНИЕ
Нажмите кнопку «Программа/Program», пока не услышите звуковой сигнал. Можно запрограммировать до 50 функций. Вы можете включить слайдинг вперед, назад, ходьбу вперед, назад, поворачивать налево, поворачивать направо, танцевать или стрелять. Нажмите кнопку «Программа/Program», чтобы снова выполнить запрограммированные функции. Когда режим не используется, робот автоматически из него выходит.

23) БИТВА 1

Получив сигнал «1», активируется боевой режим 1. Этот режим отражается на поле боя (главным образом голосом машинного языка и способом стрельбы, действием смены расположения для ремонта)

24) БОРЬБА 2

Получив сигнал «битва 2», активируется боевой режим 2. Этот режим отражается на поле боя (главным образом голосом машинного языка и способом стрельбы, действием смены расположения для ремонта)

25) ПАТРУЛИРОВАНИЕ

После получения «Патрульного/Patrol» сигнала будут задействованы светодиодные индикаторы, соответствующие языку машины.

26) МАШИННАЯ РЕЧЬ

Нажмите кнопку «Язык машины/Machine language» на контроллере, робот начнет говорить на робо-языке.

27) МУЗЫКА

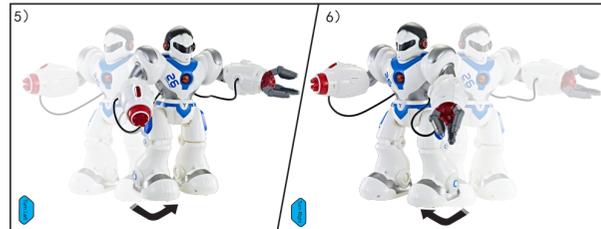
После получения «музыкального/Music» сигнала начнется воспроизведение MIDI-музыки, движения руками и ногами, в сумме до 5 разных.

28) ТАНЕЦ

Нажмите кнопку «Танец/Dance» на контроллере, робот выполнит танец.



6



5) ПОВОРОТ ВЛЕВО

После получения сигнала «Влево/Left» сигнала, робот повернется влево (мотор начинает вращаться назад, левый ножной двигатель вращается вперед). Процессу вращения сопутствует звук.

6) ПОВОРОТ ВПРАВО

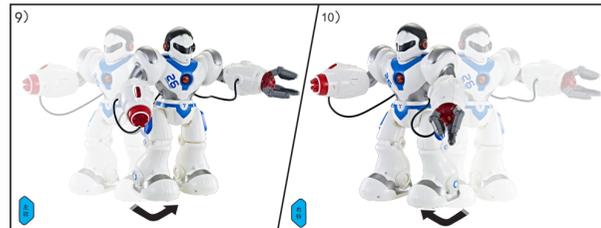
После получения сигнала «Вправо/Right» робот пойдет вправо (вращение двигателя вперед, вращение левого ножного двигателя). Процессу вращения сопутствует звук.

7) СКОЛЬЗИТЬ ВПЕРЕД

После приема сигнала «Скользить вперед/Slide forward» робот должен двигаться вперед. Движение будет выполняться, пока есть сигнал команды. Процессу сопутствует звук.

8) СКОЛЬЗИТЬ НАЗАД

После получения сигнала «Скользить назад/Slide back» робот будет перемещаться назад. Движение будет выполняться, пока есть сигнал команды. Процессу сопутствует звук.



9) СКОЛЬЗИТЬ ВЛЕВО

После получения сигнала «Влево/Left», скользящий робот повернет влево (двигатель начинает вращаться назад, левый ножной двигатель вращается вперед). Процессу сопутствует звук.

3

10) СКОЛЬЗИТЬ ВПРАВО

После получения сигнала «Вправо/Right», скользящий робот повернет вправо (двигатель начинает вращаться вперед, левый ножной двигатель вращается назад). Процессу сопутствует звук.

11) РЕЖИМ (ПЕРЕКЛЮЧАТЕЛЬ СКОРОСТИ СКОЛЬЖЕНИЯ)

Нажмите кнопку, режим 1 плавный, далее плавный назад, быстрый плавный поворот влево и вправо в движении, далее режим возвращается в норму.

12) ПЕРЕКЛЮЧАТЕЛЬ РЕЖИМА (СКОРОСТЬ ХОДЬБЫ)

Нажмите кнопку режима 2, переключается: ходьба вперед, назад, поворот влево и ходьба вправо от быстрого действия, далее переключатель возвращается в норму.



13) ВЫСТРЕЛ 1

Совершается после трех огневых действий (все действия со звуковыми и световыми эффектами)



14) ЛЕВАЯ РУКА ВВЕРХ

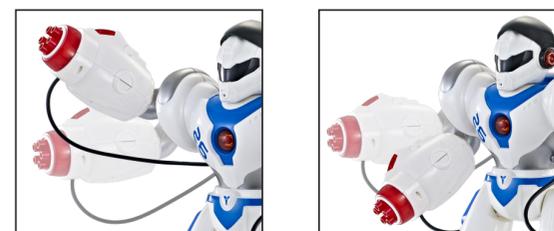
Получив сигнал «Левая рука вверх/Left hand arm up», рука робота двигается вверх. Команда будет непрерывно выполняться пока есть сигнал. Процесс сопровождается звуком.



15) ЛЕВАЯ РУКА ВНИЗ

После приема сигнала «Левая рука вниз/Left hand arm down» рука робота перемещается вниз. Команда будет непрерывно выполняться пока есть сигнал. Процесс сопровождается звуком.

4



16) ПРАВАЯ РУКА ВВЕРХ

Получив сигнал «Правая рука вверх/Right arm up», рука робота двигается вверх.

17) ПРАВАЯ РУКА ВНИЗ

После приема сигнала «Правая рука вниз/Right hand arm down» рука робота перемещается вниз. Команда будет непрерывно выполняться пока есть сигнал. Процесс сопровождается звуком.

18) ВЫСТРЕЛ 2

Получив сигнал происходит выстрел из руки. Процесс выстрела сопровождается звуком и световыми эффектами. В общей сложности запрограммировано 5 видов звука в случайном порядке.



19) ДЕМО-РЕЖИМ

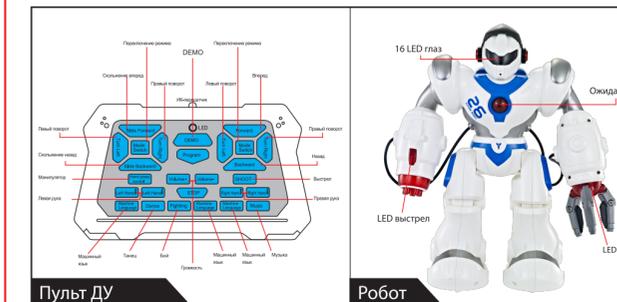
Нажмите кнопку «Демо/Demo» на контроллере, робот покажет некоторые функции танца, звуков и движений.

20) СТОП

После получения сигнала «Стоп/Stop» немедленно останавливается текущая функция и происходит переход в режим ожидания.

21) громкость +/- (7 уровней громкости) по умолчанию выставлен уровень 5. После приема сигнала «громкость +/-», громкость звука добавляется, пока уровень громкости достигнет максимума и об этом сообщит звуковая подсказка. После приема сигналов «громкость» -, громкость уменьшается, и голосовая подсказка сообщит, когда звук достигнет минимума, а затем без подсказки.

5



Функциональные спецификации

1) ЗАПУСК РОБОТА

Включите кнопку ON / OFF на задней панели, чтобы запустить робота. Робот знакомит с собой, выполняя некоторые движения и звуки.

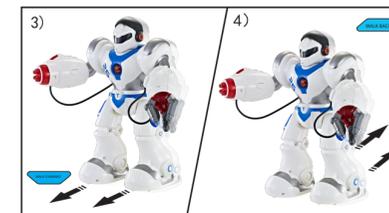
ПРИМЕЧАНИЕ. Робот должен оставаться на полу.

2) КНОПКА Режим ожидания STANDBY

Нажав кнопку, робот переходит в режим ожидания и остается в нем, пока эта кнопка не будет нажата снова. Нажав ее снова, робот проснется и снова выполнит ознакомительную программу. После 120 секунд бездействия робот автоматически переходит в режим ожидания. Прежде чем робот перейдет в режим ожидания, он издаст некоторые звуковые сообщения.

3) ХОДЬБА ВПЕРЕД

Получив сигнал «Ходьба/Walk», робот двигается вперед. Команда будет непрерывно выполняться пока есть сигнал. Процесс сопровождается звуком.



4) ХОДЬБА НАЗАД

После получения сигнала «Ходьба назад/Walk back», роботы возвращаются назад. Команда будет непрерывно выполняться пока есть сигнал. Процесс сопровождается звуком.

2