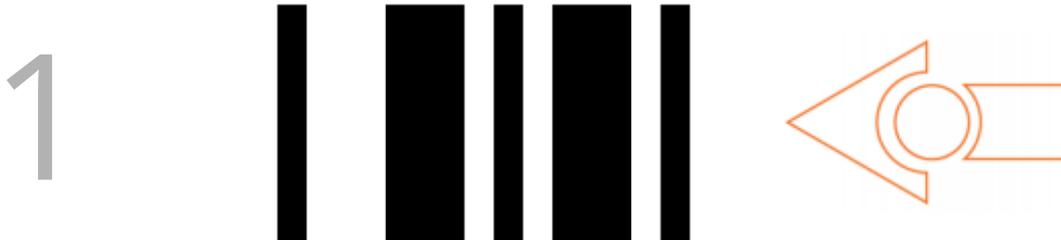


Calibración detector de obstáculos

1. Escanea el código
2. Coloca el robot sin que tenga ningún obstáculo a la vista e inicia el programa con el botón triángulo
3. Coloca un obstáculo y pulsa el botón triangular para aumentar la sensibilidad/distancia (parpadea el LED rojo) o el botón redondo para disminuir (deja de parpadear el LED rojo)
4. Se calibra primero el lado izquierdo. Sin mover el robot ni el obstáculo, pulsa el botón cuadrado y repite el paso 3 para calibrar el lado derecho



Enseñar al robot las teclas del mando a distancia de la TV

1. Escanear el código correspondiente y arrancar el programa
2. El robot se queda esperando. Pulsar la tecla del mando remoto con el que queremos realizar la acción (el robot emite un sonido si la reconoce). No repetir teclas del mando
3. Repetir el proceso con todos los códigos
4. Una vez que le hemos enseñado las teclas, no hace falta ejecutar ningún programa, basta con pulsar la tecla del mando (se queda en la memoria del robot)



Control Remoto: adelante



Control Remoto: atrás



Control Remoto: rotar a la izquierda

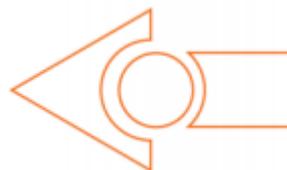
1. Coloca el robot sobre la flecha
2. Pulsa tres veces el botón redondo
3. ¡Listo! Ejecuta el programa con el triángulo



5



Control Remoto: rotar a la derecha



6



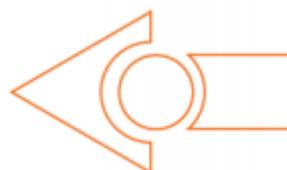
Control Remoto: girar a la izquierda



7



Control Remoto: girar a la derecha



8



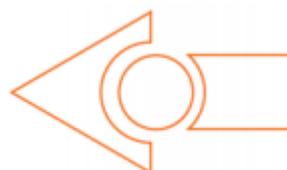
Control Remoto: pitido



9



Control Remoto: melodía



1. Coloca el robot sobre la flecha
2. Pulsa tres veces el botón redondo
3. ¡Listo! Ejecuta el programa con el triángulo

