



Indoor only
Pour l'intérieur seulement
Usar sólo en el interior
Nur für drinnen geeignet
Enkel voor gebruik binnenshuis



FR
SENSORS

ROBOSEOOPER™

A FUSION OF TECHNOLOGY AND PERSONALITY

USER MANUAL
MANUEL D'UTILISATION
MANUAL DEL USUARIO
BEDIENUNGSANLEITUNG
GEBRUIKERSHANDLEIDING

6+

Item No. / Article N° / Artículo N° /
Artikel-Nr. / Item Nr. 8510

CONTENTS / TABLE DES MATIÈRES / TABLA DE CONTENIDOS / INHALT / INHOUD

EN	
Introduction.....	3
Quick overview.....	3
Roboscooper.....	3
Remote controller.....	3
Battery details.....	4
IR sensors.....	6
Volume control.....	6
Bumper obstacle detection.....	6
Controlling Roboscooper.....	6
Location.....	6
Driving control.....	6
Picking up.....	7
Dumping.....	8
Play modes.....	8
Clean Sweep mode.....	8
Pick-up mode.....	8
Talk mode.....	9
Whack mode.....	9
Sleep mode.....	9
FAQs.....	9
Further information.....	10
Warranty.....	11
FR	
Introduction.....	12
Vue d'ensemble rapide.....	12
Roboscooper.....	12
Télécommande.....	12
Piles.....	13
Capteurs IR.....	15
Réglage du volume.....	15
Pare-chocs détecteur d'obstacles.....	15
Contrôler Roboscooper.....	15
Emplacement.....	15
Conduite.....	15
Ramasser.....	16
Jeter.....	17
Modes de jeu.....	17
Mode Clean Sweep (Nettoyage).....	17
Mode Pick-up (Ramassage).....	17
Mode Talk (Conversation).....	18
Mode « Whack » (Frapper).....	18
Mode veille.....	18
Questions fréquentes.....	19
Renseignements supplémentaires.....	19
Renseignements importants concernant la sécurité.....	19
DE	
Einleitung.....	21
Inhalt der Verpackung.....	21
Kurze Übersicht.....	21
Roboscooper.....	21
Fernsteuerung.....	21
Batterie-Informationen.....	22
Erste Schritte.....	23
IR-Sensoren.....	24
Lautstärkeregelung.....	24
Erkennen von Hindernissen.....	24
Steuerung des Roboscoopers.....	24
Betriebsort.....	24
Richtungssteuerung.....	24
Aufheben.....	25
Abladen.....	26
Spielfunktionen.....	26
Kehraus-Modus (Clean Sweep).....	26
Aufräum-Modus (Pick-up).....	26
Sprachmodus (Talk).....	27
Abschlag-Modus (Whack).....	27
Schlafmodus.....	27
Häufig gestellte Fragen.....	28
Mehr Informationen.....	28
Wichtige Sicherheitshinweise.....	29
NED	
Inleiding.....	30
Snel overzicht.....	30
Roboscooper.....	30
Afstandsbediening.....	30
Batterijinformatie.....	31
IR sensor.....	33
Volumeregeling.....	33
Bumper obstakeldetectie.....	33
Roboscooper besturen.....	33
Locatie.....	33
Rijdbesturing.....	33
Opnemen.....	34
Dumpen.....	35
Speelmodi.....	35
Opruimmodus (Clean Sweep).....	35
Opneemmodus (Pick-up).....	35
Spreekmodus (Talk).....	36
Slagmodus (Whack).....	36
Slaapmodus.....	37
Veel gestelde vragen.....	37
Verdere informatie.....	37
Belangrijke veiligheidsinformatie.....	38
ESP	
Introducción.....	39
Vista general rápida.....	39
Roboscooper.....	39
Control remoto.....	39
Detalles sobre las pilas.....	40
Encender.....	41
Sensores IR.....	42
Control del volumen.....	42
Parachoque detector de obstáculos.....	42
Control de Roboscooper.....	42
Ambiente.....	42
Conducción.....	42
Recoger.....	43
Tirar.....	44
Modos de juego.....	44
Modo Clean Sweep (limpieza).....	44
Modo Pick-up (recoger).....	45
Modo Talk (conversación).....	46
Modo Whack (golpear).....	46
Modo sueño.....	46
Preguntas frecuentes.....	46
Información suplementaria.....	47
Información importante de seguridad.....	47

Thank you for purchasing Roboscooper™ from WowWee™!

Roboscooper™ is your fun, friendly robotic buddy who loves to pick up, dump and recycle! Have him carry your favorite things around the house — or scoop them up along the way.

Take a few minutes to look through this user manual to get your Roboscooper up and rolling.

NOTES:

- Adult supervision is required, especially when changing the batteries.
- For indoor use only.



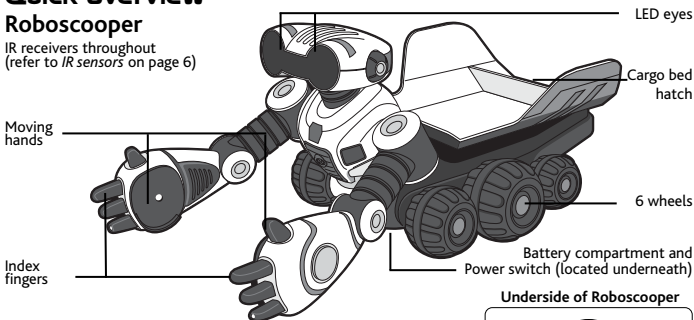
Package contents

1 x Roboscooper™, 1 x Remote controller, 2 x Fold-up cardboard accessories, 1 x Sheet of decals, 1 x Cargo bed hatch, 1 x User manual

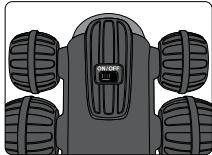
Quick overview

Roboscooper

IR receivers throughout
(refer to *IR sensors* on page 6)

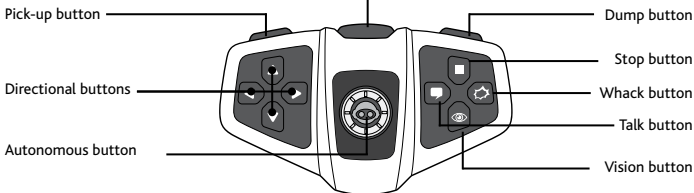


Underside of Roboscooper



Remote controller

IR transmitter (located on top)
Battery compartment (located underneath)



Battery details

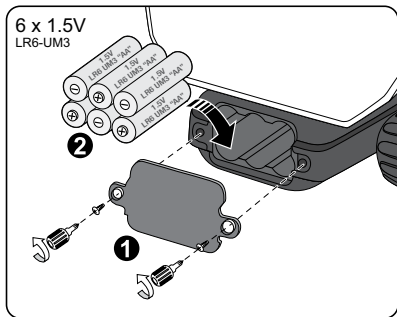
Roboscooper requires 6 x "AA" size alkaline batteries (not included). The remote controller requires 3 x "AAA" size batteries (not included).

Installing or changing batteries in Roboscooper

You will know when Roboscooper's batteries are nearly depleted, because he will become less responsive to commands from the remote controller, and his movements will be slower.

To install or change the batteries in Roboscooper:

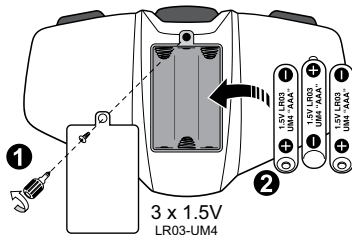
1. Open the battery compartment on the remote controller using a Phillips screwdriver (not included) to remove the screws on the battery compartment cover.
2. Insert the batteries according to the diagram. Ensure that the positive and negative polarities match the illustrations inside the battery compartment.
3. Replace the battery compartment cover and replace the screws using the screwdriver. Do not over-tighten.



Installing or changing batteries in the remote controller

To install or change the batteries in the remote controller:

1. Open the battery compartment on the remote controller using a Phillips screwdriver (not included) to remove the screw on the battery compartment cover.
2. Insert the batteries according to the diagram. Ensure that the positive and negative polarities match the illustrations inside the battery compartment.
3. Replace the battery compartment cover and replace the screw using the screwdriver. Do not over-tighten.

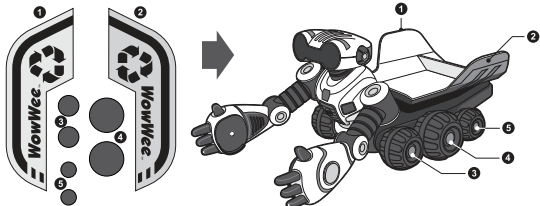


Important battery information

- Use only fresh batteries of the required size and recommended type.
- Do not mix old and new batteries, different types of batteries [standard (Carbon- zinc), Alkaline or rechargeable] or rechargeable batteries of different capacities.
- Remove rechargeable batteries from the toy before recharging them.
- Rechargeable batteries are only to be charged under adult supervision.
- Respect the correct polarity, (+) and (-).
- Do not try to recharge non-rechargeable batteries.
- Do not dispose batteries in a fire.
- Replace all batteries of the same type/brand at the same time.
- The supply terminals are not to be short-circuited.
- Remove exhausted batteries from the toy.
- Batteries should be replaced by adults.
- Remove batteries if the toy is not going to be played with for some time.

Getting started

Before you install the batteries, affix the included Roboscooper decals as illustrated.

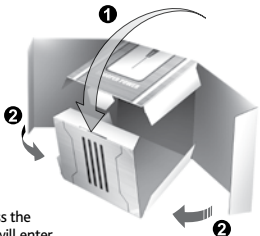


Next, put the fold-up cardboard accessories together, as illustrated.

After affixing the decals, putting the cardboard accessories together and installing the batteries in the robot and the remote controller, you are ready to get to know Roboscooper!

First, place him on a smooth, flat surface, such as a bare floor, away from edges and obstacles. Next, locate the power button, and then press it to turn him ON. He will begin one of his many start-up routines as he introduces himself! He will drive around, speak and become animated.

If you want to stop him at any time during his start-up routine, press the **Stop** button on the remote controller. If you do not press **Stop**, he will enter *Pick-up* mode on his own (refer to *Pick-up mode* on page 8 for details). You can also return to his default setting by pressing and holding the **Stop** button for about 2 seconds.



CONTROLLING ROBOSCOOPER

IR sensors

Roboscooper has IR sensors to help him detect and avoid objects in front of him between approximately 8 to 12-inches (20-30 cm) when he drives around in *Clean Sweep* mode (refer to *Clean Sweep mode* on page 8). You can toggle these sensors on or off. When you turn on his IR sensors, his eyes will light up to indicate that they are activated. When you turn off the IR sensors, he will blink his eyes.

To toggle his IR sensors on and off, press the **Vision** button on the remote controller.

NOTE: Roboscooper moves around during any routine. Ensure his surrounding area is free from obstacles and edges. Avoid fixed objects, such as chair legs, because Roboscooper can damage his functions if he tries to pick them up.

Volume control

Roboscooper has four volume levels: high, normal, low and mute. Default setting is high volume. To raise his volume, press his **left index finger**. To lower his volume, press his **right index finger**.

Bumper obstacle detection

Both of Roboscooper's index fingers act as bumpers to detect obstacles. If he hits an object while driving, Roboscooper will stop driving and wait for your command.

Controlling Roboscooper

Roboscooper has six wheels, two arms for picking things up or whacking objects and a cargo bed on his back for storing and carrying objects he picks up.

NOTE: You can stop Roboscooper in any movement or function by pressing the **Stop** button.

Location

You can operate Roboscooper indoors but not outdoors.

Driving control

Roboscooper talks and makes comments as he drives around in *Talk* mode!

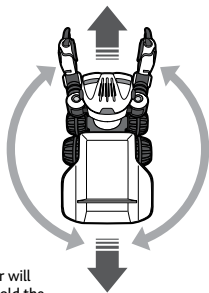
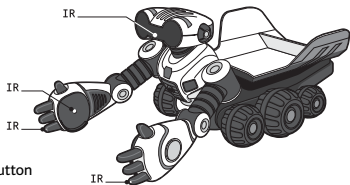
To control his movements, use the forward or backward directional buttons on the remote controller. For example, press the forward directional button to move Roboscooper forward.

You can also make him steer towards the left or right when moving forwards or backwards by pressing the two directional buttons simultaneously in which direction you want to move him.

NOTE: When you drive him around in *Pick-up* mode, he will not be able to detect or avoid obstacles even if the IR sensor is enabled.

Graduated driving speed

When you press and hold down any of the directional buttons, Roboscooper will first drive at his normal speed and then speed up incrementally while you hold the button down, until he reaches his maximum speed. To make him stop driving, release the button(s).



Tap driving

You can tap the directional buttons on the remote controller to nudge Roboscooper into place to pick up an object. When you quickly press (tap) any of the directional buttons, he will move in that direction in increments. You can continue to nudge until the object is within his grasp.

Picking up

Roboscooper can automatically pick objects up within his grasp while driving and then put them into his cargo bed. Ideally, these objects should be same or similar in size to the cardboard accessories (around 2-inches in diameter).



Vision ON

You can make Roboscooper pick up objects automatically, or you can make him pick things up at your command.

To make him pick up objects automatically:

- On the remote controller, locate the **Vision** button and press it to toggle his IR sensor on.

His eyes will light up to indicate that his IR sensors are activated. He will automatically detect an object to pick up. If he fails to grasp the object the first time, he will make several attempts until he succeeds.

Vision OFF

To make him pick up manually:

1. On the remote controller, locate the **Vision** button and press it to toggle his IR sensor off.
His eyes will blink to indicate that his IR sensors are off. You can then drive up to the objects you want him to pick up.
2. Position the objects between his hands, and he will pick up the object and place it in his cargo bed when you press the **Pick-up** button.
3. If you double-tap the **Pick-up** button, Roboscooper will grasp the object and hold it at his side so you can drive him around.
4. To make him place the object in his cargo bed, press the **Pick-up** button again.

TIP: If you double-tap the **Dump** button, he will drop any object he is holding in his hands in front of him. You can then continue to drive Roboscooper around.

Dumping

Once Roboscooper has a load in his cargo bed, you can make him dump it where you want.

To do so:

- Press the **Dump** button. Roboscooper will back up and move forward several times to empty his cargo bed.

NOTE: Before dumping his cargo, make sure his cargo hatch is opened.



Play modes

Roboscooper has four play modes:

- *Clean Sweep* mode
- *Pick-up* mode
- *Talk* mode
- *Whack* mode

When you access each mode, he will tell you more about his features and even joke with you!

Clean Sweep mode

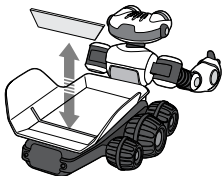
In *Clean Sweep* mode, Roboscooper will look for objects to pick up in his path.

To enter Clean Sweep mode, press the **Autonomous** button on the remote controller. He will look for objects to pick up. After five successful pick-ups, he will dump his cargo against the nearest wall or large object.

To exit Clean Sweep mode, press the **Stop** button on the remote controller.

NOTE: After five minutes, if Roboscooper has not successfully picked up five objects, he will return to normal mode.

Roboscooper cargo hatch placement



Pick-up mode

In *Pick-up* mode, Roboscooper will locate and pick up objects he detects automatically.

To make him enter *Pick-up* mode, double-tap the **Autonomous** button. After picking up he will drive forward to search for something else to pick up. He can identify if something is placed between his hands.

After three successful pick-ups, he will ask where to dump it and then drive around to look for a wall to dump his cargo. To make him start his pick-up routine again, double-tap the **Autonomous** button again.

If Roboscooper cannot reach the object, he will make a comment saying so. To make him try again, double-tap the **Autonomous** button.

To exit *Pick-up* mode, press the **Stop** button on the remote controller.

NOTES

- If the object is too heavy for him to pick up, he will reset himself to his default position. When the object is too bulky or too large for him to pick up, his hands might get snagged over his cargo bed. He will shake the object out of his grips and then drive to the next object to pick up.
- You can make Roboscooper dump his cargo manually. Refer to the section *Dumping* on page 8.

TIPS

- Try placing objects in front of him for him to pick up one at a time, rather than in a straight line as he might not be able to drive straight.
- Try to avoid stationary objects such as table legs.
- Try to keep objects at least 3 feet (around 1 m) away from walls or large obstacles such as furniture.

Talk mode

In *Talk* mode, you can let Roboscooper roam on his own picking up things along the way and show off his quirky personality. To make him enter *Talk* mode, press the **Talk** button. When he is done his routine, press it again to make him carry out another funny routine!

To exit *Talk* mode, press the **Stop** button on the remote controller.

NOTE: Roboscooper moves around in *Talk* mode. Ensure his surrounding area is free from obstacles and edges from which he can fall.

Whack mode

In *Whack* mode, Roboscooper will want to show off his finesse! You can make him hit small lightweight objects such as one of the fold-up cardboard accessories or a crumpled ball of paper.

1. To make him enter *Whack* mode, press the **Whack** button. He will acknowledge with a comment and then put his hands together and pull them to his right side.
2. Position the object to the side of his hands within 2 seconds, and Roboscooper will whack it.
3. If you double-tap the Whack button, he will put his hands together and pull them to his right side. You can then drive Roboscooper around to find objects to whack.
4. To make him whack the object once it is next to his arms, press the **Whack** button again.

To exit *Whack* Mode, press the **Stop** button on the remote controller.

Sleep mode

Roboscooper is equipped with a Standby Mode to help save his energy. If you do not interact with him for about five minutes, he will make a comment and enter *Sleep* mode. To exit *Sleep* mode, press on either of his index fingers or the **Stop** button on the remote controller.

If you leave Roboscooper alone for a further 15 minutes (that is 20 minutes in total), he will power down. To wake him, turn him off and then on again.

NOTE: If you are done playing with Roboscooper, remember to turn him off using the power switch after he has entered *Sleep* mode.

FAQs

Q. My Roboscooper is not responding to commands from the remote controller...

A. Make sure you point the remote controller directly at Roboscooper. Verify that Roboscooper's arms are not positioned in front of the IR sensors. If there is still no response, try changing the 3 x "AAA" size alkaline batteries in the remote controller.

Q. My Roboscooper has trouble performing turns and is moving slowly...

A. Make sure there are neither dirt nor fibers trapped around the treads. If there is, remove carefully with adult supervision, if required. If he still moves slowly, try replacing the 6 x "AA" size alkaline batteries in Roboscooper.

Q. My Roboscooper cannot avoid obstacles...

A. Roboscooper can only detect and avoid obstacles in *Clean Sweep* mode. If he is in *Clean Sweep* mode, try resetting Roboscooper by turning him off for a few seconds and then on again. Roboscooper's IR sensors are based on reflection. He can see highly reflective surfaces, such as white walls or mirrors more easily and from greater distances than matte or black surfaces.

Q. I cannot hear Roboscooper's voice...

A. Make sure his volume level is up. Press his left index finger to raise the volume.

Q: Roboscooper isn't picking up objects...

A: Roboscooper might have problems picking up objects smaller than 1.5-inches (3 cm) high, or objects that are too heavy or bulky. Refer to the section *Picking up* on page 7 for details.

Further information

To learn more about your Roboscooper or to see the full range of WowWee products, go to www.wowwee.com

Register at www.wowwee.com/register

If you have any questions that are not answered in this user manual, refer to www.wowwee.com/support

Important safety information

Take note of the following when playing with Roboscooper:

- Do not immerse the toy or any parts of him in water or any other form of liquid.
- Do not drop, throw, or kick the toy as this might damage his mechanical functions.
- If he becomes dirty, you can clean his surface using a clean cloth slightly dampened with warm water.
- Do not jam anything between the wheels.
- Do not use the toy to transport toys or other items.
- Do not tie anything to the toy or use him as a pulley.
- To prevent injury, keep hair and fingers away from moving joints and treads.

This device complies with Part 15 of the FCC Rules. Operation is subject to the following two conditions:

- (1) This device may not cause harmful interference, and
- (2) This device must accept any interference received, including interference that may cause undesired operation.

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

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



The equipment that you have purchased has required the extraction and use of natural resources for its manufacturing. It may contain substances that are hazardous to health and the environment. In order to prevent the release of these substances into the environment and to reduce the pressure on natural resources, we encourage you to use appropriate return systems. These systems will ensure that most of the materials in your equipment are properly reused or recycled at the end of its operational life. The crossed-bin symbol invites to use these systems. For further information on collection, reuse and recycling systems, please contact your regional waste management administration.

Warranty

WowWee 90-Day Limited Warranty

WowWee's warranty obligations for this Roboscooper (this "Product") are limited to the terms set forth below.

WowWee Group Limited ("WowWee") warrants to the original end-user purchaser that this Product will be free from defects in materials and workmanship under normal use for a period of 90 days from the date of retail purchase (the "Warranty Period"). This warranty is extended only to the original end-user purchaser of a new product that was not sold "as is".

If a defect arises:

- (1) you may within 30 days from the date of retail purchase (or such other period specified by the return policies of the place of purchase) return this Product to the place of purchase, together with the original proof of purchase and either the original box or the UPC code label from the box, and this Product will be replaced or, in the event that a replacement for this Product is not available at the place of purchase, either a refund of the purchase price for this Product or a store credit of equivalent retail value will be provided; or
- (2) you may after the day that is 30 days from the date of retail purchase (or such other period specified by the return policies of the place of purchase) and within the Warranty Period contact WowWee Customer Support to arrange for the replacement of this Product. In the event that a replacement for this Product is not available this Product will be replaced by WowWee with a product of equivalent or greater retail value.

Notwithstanding the foregoing terms of this warranty, WowWee reserves the right at all times, at its sole option and discretion, to refund to you the purchase price paid by you for this Product in full and final settlement of WowWee's obligations under this warranty.

A purchase receipt or other proof of the date of retail purchase and purchase price is required in order to claim the benefit of this warranty.

If this Product is replaced, the replacement product becomes your property and the replaced Product becomes WowWee's property. If the place of purchase refunds the purchase price of this Product or issues a store credit of equivalent retail value, this Product must be returned to the place of purchase and becomes WowWee's property. If WowWee refunds the purchase price of this Product, this Product must be returned to WowWee and becomes WowWee's property.

EXCLUSIONS AND LIMITATIONS

This warranty covers the normal and intended use of this Product. This warranty does not apply: (a) to damage caused by accident, abuse, unreasonable use, improper handling and care or other external causes not arising out of defects in materials or workmanship; (b) to damage caused by service performed by anyone who is not an authorized representative of WowWee; (c) to any hardware, software or other add-on components installed by the end-user; (d) if this Product has been disassembled or modified in any way; (e) to cosmetic damage, including but not limited to scratches, dents or broken plastic, or normal wear and tear.

THIS WARRANTY GIVES YOU SPECIFIC LEGAL RIGHTS AND YOU MIGHT ALSO HAVE OTHER RIGHTS THAT VARY FROM STATE TO STATE. WOWWEE'S RESPONSIBILITY FOR PRODUCT DEFECTS IS LIMITED TO THE REPLACEMENT OF THIS PRODUCT OR THE REFUND OF THE PURCHASE PRICE FOR THIS PRODUCT. ALL EXPRESS AND IMPLIED WARRANTIES, INCLUDING BUT NOT LIMITED TO ANY IMPLIED WARRANTIES AND CONDITIONS OF MERCHANTABILITY AND FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE, ARE LIMITED IN TIME TO THE TERM OF THIS LIMITED WARRANTY. NO WARRANTIES, WHETHER EXPRESS OR IMPLIED, WILL APPLY AFTER THE EXPIRATION OF THE LIMITED WARRANTY PERIOD. If any term of this warranty is held to be illegal or unenforceable, the legality or enforceability of the remaining terms shall not be affected or impaired.

EXCEPT AS PROVIDED IN THIS WARRANTY AND TO THE EXTENT PERMITTED BY LAW, WOWWEE IS NOT RESPONSIBLE FOR DIRECT, SPECIAL, INCIDENTAL OR CONSEQUENTIAL DAMAGES HOWSOEVER CAUSED RESULTING FROM BREACH OF WARRANTY OR CONDITION OR UNDER ANY OTHER LEGAL THEORY, INCLUDING BUT NOT LIMITED TO LOSS OF USE. THE FOREGOING LIMITATION SHALL NOT APPLY TO DEATH OR PERSONAL INJURY CLAIMS, OR ANY STATUTORY LIABILITY FOR INTENTIONAL AND GROSS NEGLIGENT ACTS AND/OR OMISSIONS.

SOME STATES DO NOT ALLOW THE EXCLUSION OR LIMITATION OF INCIDENTAL OR CONSEQUENTIAL DAMAGES, OR LIMITATIONS ON HOW LONG AN IMPLIED WARRANTY LASTS, SO THESE LIMITATIONS MIGHT NOT APPLY TO YOU.

Valid only in U.S.A.

INTRODUCTION

Merci d'avoir acheté Roboscooper™ de WowWee™ !

Roboscooper est ton sympathique et amusant ami robot qui aime ramasser, jeter et recycler ! Fais-le transporter tes objets favoris dans la maison - ou fais-le les ramasser le long du chemin.

Prends quelques minutes pour parcourir ce guide d'utilisation pour savoir tout ce qu'il faut sur ton Roboscooper.

NOTES :

- La surveillance d'un adulte peut être requise, surtout pour changer les piles.
- Usage exclusivement à l'intérieur.

Contenu de l'emballage

1 Roboscooper™, 1 Télécommande, 2 Accessoires carton pliable, 1 Feuille d'autocollants, 1 Container hayon, 1 Guide d'utilisation

Vue d'ensemble rapide

Roboscooper

Capteurs IR (voir section Capteurs IR à la page 15)

Mains mobiles

Index

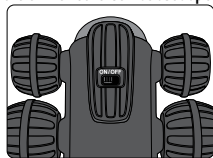
Yeux DEL

Container hayon

6 roues

Compartiment à piles et interrupteur (situés en dessous)

Partie inférieure de Roboscooper



Télécommande

Transmetteur IR (situé sur la partie supérieure)
Compartiment à piles (situé sur la partie inférieure)

Bouton Ramassage

Bouton directionnels

Bouton Autonomie (Autonomous)

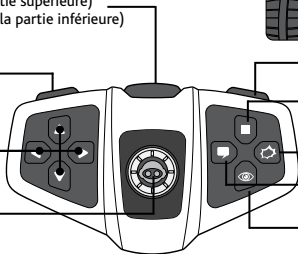
Bouton Jeter (Dump)

Bouton Stop

Bouton Frapper (Whack)

Bouton Conversation (Talk)

Bouton Vision



Piles

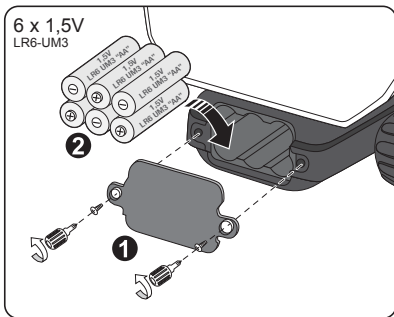
Roboscooper requiert 6 piles alcalines "AA" (non incluses). La télécommande requiert 3 piles "AAA" (non incluses).

Installer ou changer les piles de ton Roboscooper

Tu sauras quand les piles de ton Roboscooper sont presque plates car il répondra moins vite aux commandes en provenance de la télécommande et ses mouvements seront plus lents.

Pour installer et changer les piles de Roboscooper :

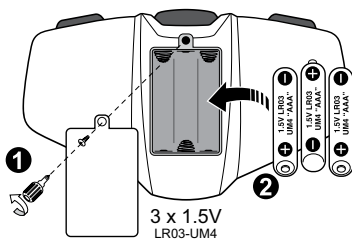
1. Ouvrir le compartiment à piles de la télécommande à l'aide d'un tournevis Phillips (non inclus) pour retirer les vis du couvercle du compartiment à piles.
2. Insérer les piles conformément au diagramme. Assurez-vous que les polarités positive et négative correspondent bien aux illustrations situées à l'intérieur du compartiment à piles.
3. Remettre le couvercle du compartiment à piles en place et remplacer les vis à l'aide du tournevis. Ne pas trop serrer.



Installer ou changer les piles de la télécommande

Pour installer ou changer les piles de la télécommande :

1. Ouvrir le compartiment à piles de la télécommande à l'aide d'un tournevis Phillips (non inclus) pour retirer les vis du couvercle du compartiment à piles.
2. Insérer les piles conformément au diagramme. Assurez-vous que les polarités positive et négative correspondent bien aux illustrations situées à l'intérieur du compartiment à piles.
3. Remettre le couvercle du compartiment à piles en place et replacer les vis à l'aide du tournevis. Ne pas trop serrer.

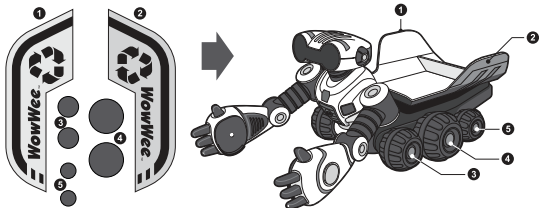


Renseignements importants concernant les piles

- Utiliser des piles neuves du type recommandé uniquement.
- Ne pas utiliser des piles usées avec des piles neuves, ni des piles de types différents (standard zinc carbone, alcaline ou rechargeable) ou des piles rechargeables de capacité différente
- Retirer les piles rechargeables du chargeur avant de les recharger.
- Le chargement des piles rechargeables doit se faire sous la supervision d'un adulte
- Respecter la polarité (+) et (-)
- Ne pas tenter de recharger des piles non rechargeables
- Ne pas jeter les piles dans le feu
- Remplacer toutes les piles du même type et de la même marque en même temps
- Ne pas court-circuiter les bornes
- Enlever les piles usées du jouet
- Un adulte devrait remplacer les piles
- Enlever les piles si le jouet n'est pas utilisé pendant longtemps

Démarrer

Avant d'installer les piles, pose les autocollants de Roboscooper comme sur l'illustration.

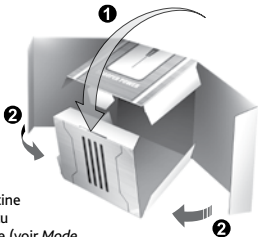


Ensuite, monte les accessoires de carton, comme sur l'illustration.

Après avoir collé les autocollants, monte les accessoires carton et après avoir installé les piles dans le robot et la télécommande, tu es prêt à faire connaissance avec ton Roboscooper !

Premièrement, dépose-le sur une surface lisse et plate telle que le sol, loin de bords et d'obstacles. Ensuite, trouve le bouton d'allumage et ensuite mets-le sur ON. Il commencera une de ses nombreuses routines de démarrage et il va se présenter lui-même ! Il fera un tour, parlera et s'animera.

Si tu souhaites l'arrêter à n'importe quel moment pendant sa routine de démarrage, appuie sur le bouton Stop de la télécommande. Si tu n'appuies pas sur Stop, il entrera en mode Ramassage de lui-même (voir *Mode Pick-up (Ramassage)* à la page 17 pour plus de détails). Tu peux également retourner à ses paramètres par défaut en maintenant appuyé le bouton Stop pendant environ 2 secondes.



Capteurs IR

Roboscooper a des capteurs IR qui lui permettent de détecter et d'éviter des objets se trouvant en face de lui à une distance d'environ 20-30 cm lorsqu'il se promène en mode *Clean Sweep* (Nettoyage) (voir *Mode Clean Sweep* (Nettoyage) à la page 17). Tu peux activer ou désactiver ces capteurs (ON/OFF). Lorsque tu allumes ses capteurs IR, ses yeux s'allument pour te montrer qu'ils sont activés. Lorsque tu éteins les capteurs IR, il clignera des yeux.

Pour activer ou désactiver ses capteurs IR (ON/OFF), appuie sur le bouton **Vision** de la télécommande.

NOTE : Roboscooper se promène pendant n'importe laquelle de ses routines. Assure-toi que son entourage est libre d'obstacles et de bords. Évite les objets fixes, tels que les pieds de chaise, car Roboscooper peut voir ses fonctions altérées s'il tente de les ramasser.

Réglage du volume

Roboscooper a quatre niveaux sonores : élevé, normal, bas et muet. Les paramètres par défaut sont mis sur volume élevé. Pour augmenter le volume, appuie sur son **index gauche**. Pour baisser le volume, appuie sur son **index droit**.

Pare-chocs détecteur d'obstacles

Les deux index du Roboscooper agissent comme des pare-chocs pour éviter les obstacles. S'il se cogne contre un objet alors qu'il est en train de se déplacer, Roboscooper s'arrêtera et attendra ton ordre.

Contrôler Roboscooper

Roboscooper a six roues, deux bras pour ramasser des choses ou pour faire frapper sur des objets et un container sur son dos pour emmagasiner les objets qu'il ramasse.

NOTE : Tu peux arrêter Roboscooper dans tout mouvement ou toute fonction en appuyant sur le bouton **Stop**.

Emplacement

Tu peux actionner Roboscooper à l'intérieur mais pas à l'extérieur.

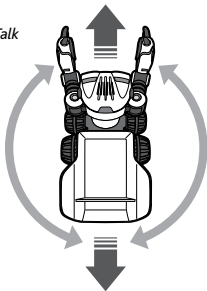
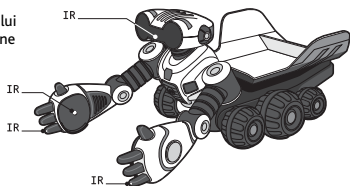
Conduite

Roboscooper parle et fait des commentaires lorsqu'il se promène en mode *Talk* (Conversation) !

Pour contrôler ses mouvements, utilise les boutons directionnels avant et arrière de la télécommande. Par exemple, appuie sur le bouton **forward** (en avant) pour faire avancer Roboscooper vers l'avant.

Tu peux aussi le faire tourner à gauche ou à droite lorsqu'il avance ou recule en appuyant sur les deux boutons directionnels en même temps dans la direction que tu veux lui faire prendre.

NOTE : Lorsque tu le fais se promener en mode *Pick-up* (Ramassage), il ne sera pas capable de détecter ou d'éviter les obstacles même si ses capteurs IR sont activés.



Vitesse de course graduelle

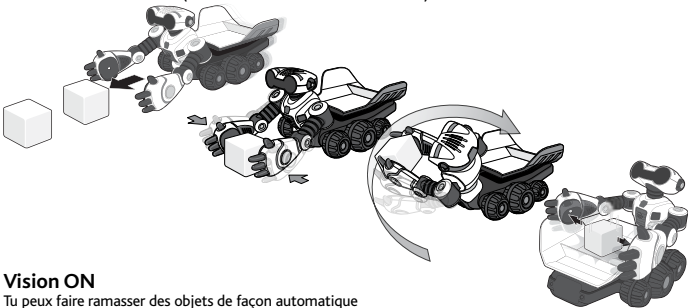
Lorsque tu appuies et maintiens appuyé un des boutons directionnels, Roboscooper avancera d'abord à sa vitesse normale et il accélérera progressivement tant que tu maintiendras le bouton appuyé et ce, jusqu'à ce qu'il arrive à sa vitesse maximale. Pour l'arrêter, relâche le(s) bouton(s).

Conduite par clics

Tu peux cliquer sur les boutons de direction de la télécommande pour pousser Roboscooper à ramasser un objet. Lorsque tu appuieras rapidement (cliques) sur un des boutons directionnels il bougera dans cette direction de plus en plus. Tu peux le maintenir enfoncé jusqu'à ce que l'objet soit à sa portée.

Ramasser

Roboscooper peut automatiquement ramasser des objets à sa portée alors qu'il se déplace et il les met ensuite dans son container. Idéalement, ces objets devraient avoir la même taille ou une taille semblable à celle des accessoires carton (environ 5 cm – 2 inches- de diamètre).



Vision ON

Tu peux faire ramasser des objets de façon automatique par Roboscooper ou tu peux lui faire ramasser des choses à ta demande.

Pour lui faire ramasser des objets de façon automatique :

- Sur la télécommande, trouve le bouton **Vision** et appuie dessus pour activer ses capteurs IR.

Ses yeux vont s'allumer pour indiquer que les capteurs IR sont activés. Il se mettra automatiquement en route à la recherche d'un objet à ramasser. S'il ne parvient pas à ramasser l'objet dès la première fois, il essaiera plusieurs fois jusqu'à ce qu'il y parvienne.

Vision OFF

Pour lui faire ramasser des objets à la demande :

1. Sur la télécommande, trouve le bouton **Vision** et appuie dessus pour désactiver les capteurs IR.

Ses yeux cligneront pour indiquer que ses capteurs sont désactivés. Tu peux alors le mener auprès des objets que tu veux lui faire ramasser ; positionne les objets entre ses mains, et il ramassera l'objet et le mettra dans son container.

2. Place l'objet entre ses mains et il le ramassera et le placera dans son container lorsque tu appuieras sur le bouton **Pick-up**.

3. Si tu appuies deux fois de suite sur le bouton **Pick-up**, Roboscooper attrapera l'objet et le tiendra à côté de lui pour que tu puisses le faire se déplacer.
4. Pour le faire placer l'objet dans son container, appuie à nouveau sur le bouton **Pick-up**.

CONSEIL : Si tu double cliques sur le bouton **Dump**, il lâchera devant lui l'objet qu'il tient dans ses mains. Tu peux alors continuer à faire avancer ton Roboscooper.

Jeter

Une fois que Roboscooper a une cargaison dans son container, tu peux la lui faire jeter où tu en as envie.

Pour se faire :

- Appuie sur le bouton **Dump (Jeter)**. Roboscooper reculera et avancera plusieurs fois pour vider son container.

NOTE: Avant de vider sa cargaison, assure-toi que son hayon de déchargement est ouvert.

Modes de jeu

Roboscooper a quatre mode de jeu :

- Mode *Clean Sweep* (Nettoyage)
- Mode *Pick-up* (Ramassage)
- Mode *Talk* (Conversation)
- Mode *Whack* (Frapper)

Chacun de ces modes est plein de personnalité ! Lorsque tu accèdes à chacun de ces modes, il te dira plus sur ses caractéristiques et il plaisantera même avec toi !

Mode Clean Sweep (Nettoyage)

En mode *Clean Sweep*, Roboscooper cherchera des objets à ramasser sur son chemin.

Pour entrer en mode nettoyage, appuie sur le bouton **Autonomous (Autonomie)** de la télécommande. Il cherchera des objets à ramasser. Après cinq ramassages réussis, il videra sa cargaison contre le mur ou l'objet de taille le plus proche.

Pour quitter le mode nettoyage, appuie sur le bouton **Stop** de la télécommande.

NOTE : Après cinq minutes, si Roboscooper n'a pas réussi à ramasser cinq objets, il repassera en mode normal.

Mode Pick-up (Ramassage)

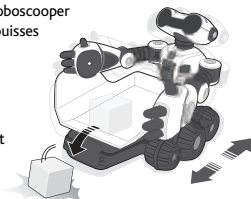
En mode *Pick-up*, Roboscooper trouvera et ramassera des objets qu'il détecte de façon automatique.

Pour le faire passer en mode *Pick-up*, double clique sur le bouton **Autonomous**. Après avoir ramassé, il va avancer pour trouver quelque chose d'autre à ramasser. Il peut se rendre compte si on met quelque chose entre ses mains.

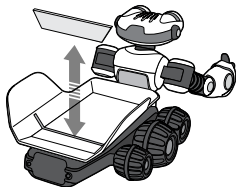
Après trois ramassages réussis, il te demandera où décharger et il cherchera un mur pour déposer sa cargaison. Pour lui faire reprendre sa routine de ramassage, re-double clique sur le bouton **Autonomous**.

Si Roboscooper ne peut ramasser d'objet, il fera un commentaire et te le dira. Pour le faire réessayer, double clique sur le bouton **Autonomous**.

Pour quitter le mode *Pick-up*, appuie sur le bouton **Stop** de la télécommande.



Mise en place du hayon de déchargement du container de Roboscooper



NOTES

- Si l'objet est trop lourd pour qu'il le ramasse, il reviendra à sa position par défaut par lui-même. Lorsque l'objet est trop volumineux ou trop grand pour être ramassé, ses mains peuvent être bloquées au-dessus de son contenant. Il secouera l'objet pour le faire tomber et il se déplacera jusqu'au prochain objet à ramasser.
- Tu peux faire décharger Roboscooper de façon manuelle. Voir section *Jeter* à la page 17.

Pour quitter le mode *Pick-up*, appuie sur le bouton **Stop** de la télécommande.

CONSEILS

- Essaie de placer des objets devant lui pour qu'il les ramasse un par un plutôt que de les placer en ligne droite car il se peut qu'il ne puisse pas se déplacer en ligne droite.
- Essaie d'éviter des objets fixes tels que des pieds de table.
- Essaie de mettre les objets à au moins 1 mètre des murs ou de grands obstacles tels que les meubles.

Mode Talk (Conversation)

En mode *Talk* (conversation), tu peux laisser Roboscooper déambuler par lui-même et ramasser des choses en chemin et le laisser te montrer sa personnalité originale. Pour le faire entrer en mode conversation, appuie sur le bouton **Talk (Conversation)**. Lorsqu'il a terminé sa routine, appuie dessus à nouveau pour le faire passer à une autre routine amusante !

Pour quitter le mode *Talk*, appuie sur le bouton **Stop** de la télécommande.

NOTE : Roboscooper se déplace en mode *Talk*. Assure-toi qu'il n'y a pas, dans son entourage, d'obstacles et de bords desquels il pourrait tomber.

Mode « Whack » (Frapper)

En mode *Whack* (frapper), Roboscooper voudra te montrer sa subtilité ! Tu peux lui faire taper de petits objets légers tels qu'un des accessoires en carton ou une balle de papier chiffonné.

1. Pour le faire entrer en mode *Whack*, appuie sur le bouton **Whack**. Il prendra connaissance de la demande par le biais d'un commentaire et il joindra ses mains et ensuite il les placera à sa droite.
2. Place l'objet à côté de ses mains dans les 2 secondes et Roboscooper le frappera.
3. Si tu double cliques sur le bouton **Whack**, il joindra les mains et les placera à sa droite. Tu peux alors faire avancer Roboscooper à la recherche d'objets à frapper.
4. Pour le faire frapper l'objet une fois que celui-ci se trouve près de ses bras, appuie à nouveau sur le bouton **Whack**.

Pour quitter le mode *Whack*, appuie sur le bouton **Stop** sur la télécommande.

Mode veille

Roboscooper est équipé d'un mode veille (*standby*) pour lui permettre d'économiser de l'énergie. Si tu le laisses non utilisé pendant environ cinq minutes, il fera un commentaire et passera en mode veille. Pour quitter le mode veille, appuie sur un de ses index ou appuie sur le bouton **Stop** de la télécommande.

Si tu laisses Roboscooper seul pendant 15 minutes de plus (ça nous fait une vingtaine de minutes au total), il s'éteindra. Pour le réveiller, éteins-le et rallume-le (OFF/ON).

NOTE : Si tu as fini de jouer avec ton Roboscooper, souviens-toi qu'il faut l'éteindre après qu'il soit entré en mode veille.

Questions fréquentes

Q. Mon Roboscooper ne répond pas à mes ordres donnés à partir de la télécommande...

R. Assure-toi de bien pointer la télécommande directement en direction de Roboscooper. Vérifie que les bras de Roboscooper ne sont pas mis devant les capteurs IR. Si tu n'obtiens toujours pas de réponse, essaie de changer les 3 piles alcalines AAA de la télécommande.

Q. Mon Roboscooper a des difficultés à faire des tours et il se déplace lentement...

R. Assure-toi qu'il n'y a ni saleté ni fibre pris dans ses roues. S'il y en a, enlève-les prudemment avec l'assistance d'un adulte si nécessaire. S'il continue à bouger lentement, essaie de remplacer les 6 piles alcalines AA de ton Roboscooper.

Q. Mon Roboscooper ne parvient pas à éviter les obstacles...

R. Roboscooper ne peut détecter et éviter des obstacles qu'en mode Clean Sweep. S'il est en mode Clean Sweep, tente de reconfigurer ton Roboscooper en l'éteignant pendant quelques secondes (OFF) et en le rallumant (ON) par la suite. Les capteurs IR de Roboscooper se basent sur la réflexion. Il peut voir les surface à fort coefficient de réflexion tels que les murs, les miroirs plus facilement et de plus loin que des surface noires ou mates.

Q. Je ne peux pas entendre la voix de Roboscooper...

R. Assure-toi que son volume est bien mis sur élevé. Appuie sur son index gauche pour augmenter le volume.

Q. Roboscooper ne ramasse pas les objets...

R. Roboscooper peut avoir des problèmes pour ramasser des objets dont la taille est inférieure à +/- 3 cm de haut ou des objets qui sont trop lourds ou encombrants. Voir section *Ramasser* à la page 16 pour plus de détails.

Renseignements supplémentaires

Pour plus de renseignements sur Roboscooper ou pour connaître la gamme complète des produits WowWee, consulter www.wowwee.com

Inscrivez-vous sur le site www.wowwee.com/register

Si vous avez des questions auxquelles ce guide d'utilisation ne répond pas, consulter www.wowwee.com/support

Renseignements importants concernant la sécurité

Tiens compte de ce qui suit lorsque tu joues avec Roboscooper :

- Ne pas immerger le jouet ou toute partie de ce jouet dans l'eau ou dans tout autre liquide.
- Ne pas laisser tomber, jeter ou donner un coup de pied au jouet, cela pourrait endommager ses fonctions techniques.
- S'il est sale, on peut laver sa surface à l'aide d'un chiffon propre légèrement humidifié avec de l'eau tiède.
- Ne rien placer entre ses roues.
- Ne pas utiliser ce jouet pour transporter d'autres jouets ou articles.
- Ne rien attacher au jouet, ne pas l'utiliser comme poulie.
- Afin d'éviter toute blessure, maintenir cheveux et doigts loin des joints et des roues.

RENSEIGNEMENTS SUPPLÉMENTAIRES

Ce produit répond aux normes de la partie 15 des règles de la commission fédérale des communications (FCC) des États-Unis. L'utilisation de ce produit est assujettie aux conditions suivantes: (1) Ce produit ne doit pas causer d'interférence nuisible (2) Ce produit doit accepter toute interférence extérieure, y compris celles pouvant entraîner un mauvais fonctionnement.

NOTE

Cet équipement a été testé et déclaré conforme aux limitations prévues dans le cadre de la catégorie B des appareils numériques défini par la section 15 du règlement de la FCC. Ces limitations sont stipulées aux fins de garantir une protection raisonnable contre les interférences nuisibles en installation résidentielle. Cet équipement génère, utilise et diffuse des ondes radio. S'il n'est pas installé ni utilisé conformément aux instructions dont il fait l'objet, il peut causer des interférences nuisibles aux communications radio.

Cependant, nous ne pouvons garantir qu'aucune interférence ne se produira dans une installation particulière. Si l'équipement cause effectivement une interférence nuisible à la réception radio ou télévisuelle, ce qui peut être déterminé en éteignant et en allumant l'équipement, il est recommandé à l'utilisateur de corriger la situation par l'une ou plusieurs des mesures suivantes :

- 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.

ATTENTION : Des changements ou des modifications qui n'ont pas été expressément approuvés par le fabricant peuvent annuler l'autorisation conférée à l'utilisateur de manipuler cet équipement.



L'équipement que vous avez acheté a nécessité l'extraction et l'utilisation de ressources naturelles en vue de sa fabrication. Il peut contenir des substances dangereuses pour la santé et l'environnement. Pour éviter une dissémination de ces substances dans l'environnement et diminuer la consommation de ressources naturelles, nous vous encourageons à utiliser les solutions de récupération adéquates. Ces solutions assureront que la plupart des matériaux de votre équipement sont recyclés de manière appropriée lorsqu'il arrive en fin de vie. Le logo de la poubelle barrée vous invite à utiliser ces solutions. Pour plus de renseignements sur les solutions de collecte, de réutilisation et de recyclage, contactez votre intercommunale de gestion des déchets.

Wir bedanken uns für den Kauf des Roboscooper™ von WowWee™!

Roboscooper™ ist dein cooler, hilfsbereiter Roboter-Freund, der für sein Leben gern aufräumt und spielt! Lass ihn deine Lieblingssachen herumtragen oder unterwegs auf sammeln.

Bitte nimm dir einige Minuten Zeit, um diese Bedienungsanleitung durchzulesen und dich mit den Funktionen deines Roboscoopers vertraut zu machen.

BITTE BEACHTEN:

- Die Beaufsichtigung durch einen Erwachsenen ist erforderlich, speziell beim Auswechseln der Batterien.
- Nur für drinnen geeignet.

Inhalt der Verpackung

1 Roboscooper™, 1 Fernsteuerung, 2 Zubehörteile aus Pappe (zusammengefasst), 1 Ladeflächenklappe, 1 Aufkleberbogen, 1 Bedienungsanleitung

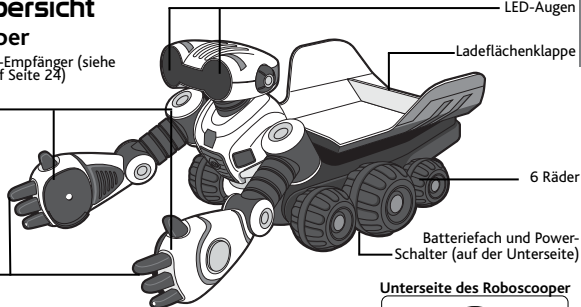
Kurze Übersicht

Roboscooper

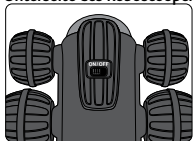
Mehrere Infrarot-Empfänger (siehe „IR-Sensoren“ auf Seite 24)

Bewegliche Hände

Zeigefinger



Unterseite des Roboscooper



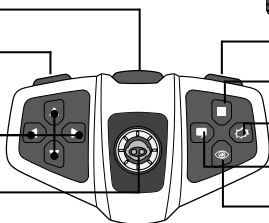
Fernsteuerung

IR-Sender (befindet sich oben)
Batteriefach (auf der Unterseite)

Aufheben-Taste
(Pick-up)

Richtungstasten

Automatik-Taste
(Autonomous)



Abladen-Taste (Dump)

Stoptaste (Stop)

Abschlag-Taste
(Whack)

Sprachtaste (Talk)

Sichttaste (Vision)

Batterie-Informationen

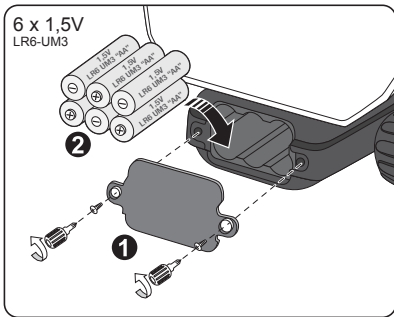
Der Roboscooper benötigt 6 Alkali-Mignonzellen AA/LR6 (nicht enthalten). Die Fernsteuerung benötigt 3 Alkali-Microzellen AAA/LR03 (nicht enthalten).

Einlegen oder Auswechseln der Batterien beim Roboscooper

Die Batterien des Roboscoopers müssen ausgetauscht werden, wenn er nicht mehr richtig auf die Befehle der Fernsteuerung reagiert und seine Bewegungen langsamer werden.

Um die Batterien in den Roboscooper einzulegen oder diese auszuwechseln:

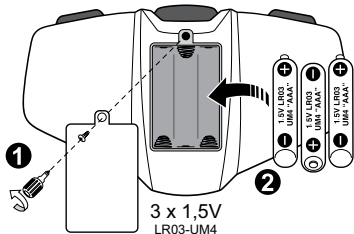
1. Um das Batteriefach des Roboscoopers zu öffnen, die Schrauben mit einem Kreuzschlitzschraubenzieher (nicht enthalten) lösen und die Batteriefachabdeckung abnehmen.
2. Die Batterien wie in der Abbildung dargestellt einlegen. Dabei bitte auf die im Batteriefach angegebene Polrichtung (+/-) achten.
3. Die Batteriefachabdeckung wieder einsetzen und die Schrauben festziehen. Bitte nicht zu fest anziehen.



Einlegen oder Auswechseln der Batterien bei der Fernsteuerung

Um die Batterien in die Fernsteuerung einzulegen oder diese auszuwechseln:

1. Um das Batteriefach der Fernsteuerung zu öffnen, die Schraube mit einem Kreuzschlitzschraubenzieher (nicht enthalten) lösen und die Batteriefachabdeckung abnehmen.
2. Die Batterien wie in der Abbildung dargestellt einlegen. Dabei bitte auf die im Batteriefach angegebene Polrichtung (+/-) achten.
3. Die Batteriefachabdeckung wieder einsetzen und die Schraube festziehen. Bitte nicht zu fest anziehen.

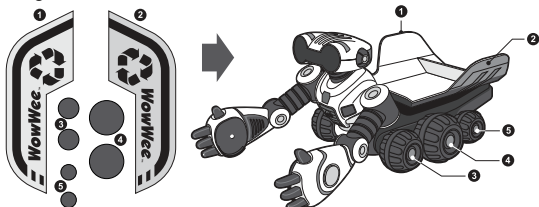


Wichtige Batterie-Informationen

- Nur neue Batterien in der benötigten Größe und des empfohlenen Typs verwenden.
- Niemals alte und neue oder unterschiedliche Batterietypen (Standard (Zink-Kohle), Alkali- oder aufladbare) oder aufladbare Batterien unterschiedlicher Kapazitäten gleichzeitig verwenden.
- Aufladbare Batterien müssen vor dem Laden aus dem Spielzeug entfernt werden.
- Aufladbare Batterien dürfen nur unter Aufsicht eines Erwachsenen aufgeladen werden.
- Die korrekte Polarität muss beachtet werden, (+) und (-).
- Nicht-aufladbare Batterien dürfen nicht aufgeladen werden.
- Batterien dürfen niemals mit Feuer in Kontakt kommen.
- Batterien desselben Typs/derselben Marke müssen zur gleichen Zeit ausgewechselt werden.
- Die Anschlusskontakte dürfen nicht kurzgeschlossen werden.
- Verbrauchte Batterien müssen aus dem Spielzeug entfernt werden.
- Batterien sollten von einem Erwachsenen ausgewechselt werden.
- Die Batterien sollten aus dem Spielzeug entfernt werden, wenn damit für längere Zeit nicht gespielt wird.

Erste Schritte

Bevor die Batterien eingelegt werden, müssen die enthaltenen Aufkleber wie dargestellt auf den Roboscooper aufgebracht werden.

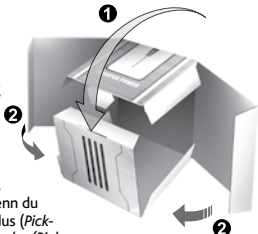


Danach werden die gefalteten Zubehörteile aus Pappe wie abgebildet zusammengebaut.

Nach dem Aufbringen der Aufkleber, dem Zusammenbau der Zubehörteile aus Pappe und dem Einlegen der Batterien in Roboter und Fernsteuerung kannst du deinen Roboscooper endlich richtig kennenlernen!

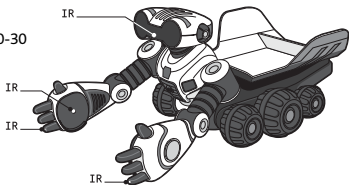
Zuerst stellst du ihn auf eine glatte, ebene Oberfläche, weit genug entfernt von Kanten und Hindernissen. Dann schiebst du den Power-Schalter auf ON, um ihn einzuschalten. Er beginnt dann eines seiner vielen Startprogramme, während er sich dir vorstellt! Er fährt herum, spricht und wird lebendig.

Du kannst ihn jederzeit während dieses Startprogramms anhalten, indem du auf die **Stopptaste (Stop)** der Fernsteuerung drückst. Wenn du nicht auf **Stop** drückst, geht er automatisch in den Aufräum-Modus (*Pick-up*) (für genauere Informationen siehe den Abschnitt „Aufräum-Modus (*Pick-up*)“ auf Seite 26). Du kannst ihn auch in die Anfangseinstellung zurücksetzen, indem du die **Stopptaste 2** Sekunden lang gedrückt hältst.



IR-Sensoren

Der Roboscooper besitzt IR-Sensoren, die ihm helfen Gegenstände vor ihm mit einem Abstand von etwa 20-30 cm zu orten und zu umfahren, wenn er im Kehraus-Modus (*Clean Sweep*) (siehe „Kehraus-Modus (*Clean Sweep*)“ auf Seite 26) unterwegs ist. Du kannst diese Sensoren an- oder ausschalten. Wenn seine IR-Sensoren eingeschaltet sind, leuchten seine Augen, um anzuzeigen, dass sie aktiviert sind. Wenn die IR-Sensoren abgeschaltet sind, blinkt er mit den Augen.



Um seine IR-Sensoren an- und abzuschalten, drückst du auf die **Sichttaste** der Fernsteuerung.

BITTE BEACHTEN: Der Roboscooper bewegt sich in allen Programmen umher. Daher muss darauf geachtet werden, dass seine Umgebung frei von Hindernissen und Kanten ist. Bitte statische Gegenstände, wie zum Beispiel Stuhlbeine, vermeiden, da der Roboscooper bei dem Versuch sie hochzuheben beschädigt werden könnte.

Lautstärkeregelung

Der Roboscooper besitzt vier Lautstärkestufen: laut, normal, leise und stumm. Die Standardeinstellung ist laut. Um die Lautstärke zu erhöhen, wird der **linke Zeigefinger** des Roboscoopers gedrückt. Um die Lautstärke zu verringern wird der **rechte Zeigefinger** gedrückt.

Erkennen von Hindernissen

Beide Zeigefinger des Roboscoopers fungieren als Stoßstangen, um Hindernisse zu erkennen. Wenn er beim Herumfahren auf einen Gegenstand auffährt, hält der Roboscooper an und wartet auf dein Kommando.

Steuerung des Roboscoopers

Der Roboscooper ist mit 6 Rädern, zwei Armen zum Aufheben von Dingen oder zum Abschlagen von Gegenständen sowie einer Ladefläche auf seinem Rücken zum Transport und zur Aufbewahrung von Sachen, die er aufgehoben hat, ausgestattet.

BITTE BEACHTEN: Du kannst den Roboscooper bei jeder Bewegung und Funktion anhalten, indem du auf die **Stoptaste (Stop)** drückst.

Betriebsort

Der Roboscooper darf nur drinnen in Betrieb genommen werden, niemals im Freien.

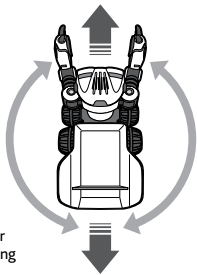
Richtungssteuerung

Der Roboscooper spricht und kommentiert Situationen, während er im Sprach-Modus (*Talk*) herumfährt!

Um seine Fortbewegung zu steuern, drückst du auf die Vorwärts- oder Rückwärtstasten der Fernsteuerung. Zum Beispiel drückst du auf die Richtungstaste „Vorwärts“, damit der Roboscooper sich vorwärts bewegt.

Du kannst ihn auch nach links und rechts steuern, wenn er sich vorwärts oder rückwärts bewegt, indem du beide Richtungstasten gleichzeitig in der Richtung drückst, in die er sich bewegen soll.

BITTE BEACHTEN: Wenn du ihn im Aufräum-Modus (*Pick-up*) herumfahren lässt, kann er keine Hindernisse orten oder vermeiden, auch wenn die IR-Sensoren aktiviert sind.



Verschiedene Geschwindigkeitsstufen

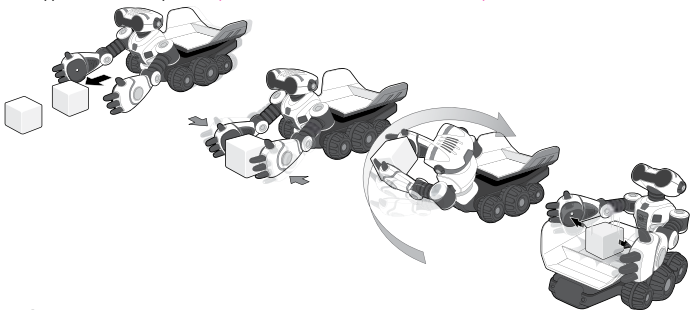
Wenn du eine der Richtungstasten drückst und gedrückt hältst, fährt der Roboscooper zunächst in seiner normalen Geschwindigkeit. So lange du die Taste gedrückt hältst, wird er zunehmend schneller, bis er sein maximales Tempo erreicht hat. Um ihn anzuhalten, lässt du einfach die Taste(n) los.

Antipp-Steuerung

Du kannst die Richtungstasten der Fernsteuerung auch antippen, um den Roboscooper in Position zu bringen, damit er einen Gegenstand aufhebt. Wenn du eine der Richtungstasten kurz drückst (antippst), bewegt er sich schrittweise in diese Richtung. Du kannst ihn weiter dorthin manövrieren, bis der Gegenstand in seiner Reichweite ist.

Aufheben

Der Roboscooper kann während der Fahrt automatisch Gegenstände aufheben, die in seiner Reichweite liegen, und diese auf seiner Ladefläche ablegen. Idealerweise sollten diese Gegenstände in etwa der Größe der Pappaccessoires entsprechen (**einen Durchmesser von 4 bis 5 cm haben**).



Sicht AN

Du kannst den Roboscooper automatisch Dinge aufheben lassen oder auf deinen Befehl hin. Damit er automatisch Gegenstände aufhebt:

- Auf der Fernsteuerung drückst du die **Sichttaste (Vision)**, um seine IR-Sensoren einzuschalten.

Seine Augen leuchten, um anzuzeigen, dass seine IR-Sensoren aktiviert sind. Er ortet dann automatisch einen Gegenstand zum Aufheben. Wenn er es beim ersten Mal nicht schafft, den Gegenstand festzuhalten, probiert er es mehrmals, bis es ihm gelingt.

Sicht AUS

Damit er Dinge handgesteuert aufhebt:

1. Auf der Fernsteuerung drückst du auf die **Sichttaste**, um seine IR-Sensoren auszuschalten.

Seine Augen blinken, um anzuzeigen, dass seine IR-Sensoren ausgeschaltet sind. Du kannst ihn dann an Gegenstände heranfahren lassen, die er aufheben soll.

2. Platziere den Gegenstand zwischen seinen Händen und er hebt ihn auf und legt ihn auf seine Ladefläche, wenn du auf die **Aufheben-Taste (Pick-up)** drückst.

3. Wenn du die **Aufheben-Taste** zweimal antippst, greift der Roboscooper nach dem Gegenstand und hält ihn an seiner Seite, so dass du ihn herumfahren lassen kannst.
4. Damit er den Gegenstand auf seine Ladefläche legt, drückst du nochmals auf die **Aufheben-Taste**.

TIPP: Wenn du die **Abladen-Taste** (Dump) zweimal antippst, lässt er den Gegenstand, den er in seinen Händen hält, vor sich fallen. Du kannst den Roboscooper dann weiter umherfahren lassen.

Abladen

Sobald der Roboscooper Fracht auf seiner Ladefläche hat, kannst du ihn sie abladen lassen, wo immer du möchtest.

Und so geht's:

- Drück' auf die **Abladen-Taste (Dump)**. Der Roboscooper fährt einige Male zurück und wieder vor, um seine Ladefläche zu leeren.

BITTE BEACHTEN: Achte darauf, dass die Klappe der Ladefläche geöffnet ist, bevor er seine Fracht ablädt.

Spielfunktionen

Der Roboscooper bietet vier verschiedene Spielfunktionen:

- *Clean Sweep* (Kehraus-) Modus
- *Pick-up* (Aufräum-) Modus
- *Talk mode* (Sprachmodus)
- *Whack* (Abschlag-) Modus

Jeder Modus steckt voller Möglichkeiten! Wenn du in den jeweiligen Modus gehst, sagt dir der Roboscooper mehr über seine Funktionen und macht sogar Witze!

Kehraus-Modus (Clean Sweep)

Im Kehraus-Modus (*Clean Sweep*) hält der Roboscooper auf seinem Weg nach Gegenständen Ausschau, die er aufheben kann.

Um in den Kehraus-Modus zu gelangen, drückst du auf die **Automatik-Taste** der Fernsteuerung. Er sucht dann nach Dingen, die er aufheben kann. Nachdem er fünf Gegenstände erfolgreich aufgehoben hat, lädt er seine Fracht an der nächstliegenden Wand oder einem anderen großen Gegenstand ab.

Um aus dem Kehraus-Modus herauszugehen, drückst du auf die **Stoptaste** der Fernsteuerung.

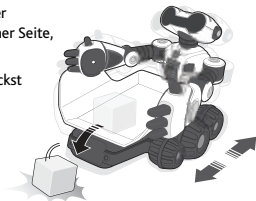
BITTE BEACHTEN: Wenn der Roboscooper nach fünf Minuten keine fünf Gegenstände erfolgreich aufgehoben hat, kehrt er in den Standardmodus zurück.

Aufräum-Modus (Pick-up)

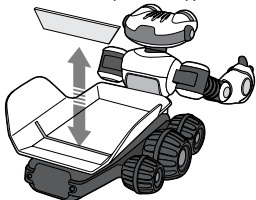
Im Aufräum-Modus (*Pick-up*) ortet und hebt der Roboscooper Gegenstände automatisch auf.

Um in den Aufräum-Modus zu gelangen, tippst du die **Automatik-Taste (Autonomous)** zweimal an. Nachdem der Roboscooper etwas aufgehoben hat, fährt er vorwärts, um nach weiteren Gegenständen zu suchen, die er aufheben kann. Er kann erkennen, wenn etwas zwischen seinen Händen platziert wird.

Nachdem er drei Dinge erfolgreich aufgehoben hat, fragt er, wo er sie abladen soll und fährt dann herum, um eine Wand zu suchen, an der er seine Fracht loswerden kann. Damit er sein Aufräum-Programm dann wieder beginnt, tippst du zweimal auf die **Automatik-Taste**.



Position der Roboscooper Ladeklappe



Wenn der Roboscooper einen Gegenstand nicht erreichen kann, sagt er das. Um es ihn erneut probieren zu lassen, tippst du zweimal auf die **Automatik-Taste**.

HINWEISE

- Wenn ihm ein Gegenstand zu schwer zum Aufheben ist, geht er in seine Ausgangsposition zurück. Sollte der Gegenstand zu unförmig oder zu groß für ihn sein, können sich seine Hände über der Ladefläche verhaken. Er schüttelt den Gegenstand dann aus seinen Händen und fährt zum nächsten Gegenstand, um ihn aufzuheben.
- Du kannst deinen Roboscooper auch handgesteuert abladen lassen. Siehe dazu den Abschnitt „Abladen“ auf Seite 26.

Um aus dem Aufräum-Modus herauszugehen, drückst du auf die **Stopptaste** der Fernsteuerung.

TIPPS

- Lege nacheinander Gegenstände vor ihm hin, damit er sie aufheben kann. Wenn du sie vorab in einer geraden Linie hinlegst, kann er sie eventuell nicht aufheben, wenn er nicht genau geradeaus fährt.
- Versuche feststehende Gegenstände, wie zum Beispiel Tischbeine, zu vermeiden.
- Halte mit den Gegenständen etwa 1 Meter Abstand von Wänden oder großen Gegenständen wie etwa Möbelstücken.

Sprachmodus (Talk)

Im Sprachmodus (*Talk*) kannst du deinen Roboscooper alleine durch die Gegend fahren und unterwegs Dinge aufheben lassen. Dabei zeigt er dir seinen einzigartigen Charakter. Um in den Sprachmodus zu gelangen, drückst du auf die **Sprachtaste**. Wenn er mit seinem Programm fertig ist, drückst du erneut darauf, damit er ein anderes lustiges Programm ausführt!

Um aus dem Sprachmodus herauszugehen, drückst du auf die **Stopptaste** der Fernsteuerung.

BITTE BEACHTEN: Der Roboscooper bewegt sich im Sprachmodus (*Talk*) umher. Achte darauf, dass seine Umgebung frei von Hindernissen ist sowie von Kanten, von denen er herunterfallen könnte.

Abschlag-Modus (Whack)

Im Abschlag-Modus (*Whack*) möchte dein Roboscooper seine Sportlichkeit demonstrieren! Du kannst ihn kleine leichte Gegenstände, wie zum Beispiel das gefaltete Accessoire aus Pappe oder ein zusammengeknäultes Stück Papier, schlagen lassen.

1. Um in den *Abschlag-Modus* zu gelangen, drückst du auf die **Abschlag-Taste (Whack)**. Er wird das mit einem Kommentar zur Kenntnis nehmen, die Hände zusammen tun und auf seine rechte Seite ziehen.
2. Lege den Gegenstand innerhalb von 2 Sekunden neben seine Hände, und der Roboscooper schlägt ihn weg.
3. Wenn du die Abschlag-Taste zweimal antippst, tut er seine Hände zusammen und zieht sie auf seine rechte Seite. Du kannst den Roboscooper dann auf der Suche nach Gegenständen zum Abschlagen herumfahren lassen.
4. Um ihn einen Gegenstand schlagen zu lassen, der sich neben seinen Armen befindet, drückst du noch einmal auf die **Abschlag-Taste**.

Um aus dem Abschlag-Modus herauszugehen, drückst du auf die **Stopptaste** der Fernsteuerung.

Schlafmodus

Der Roboscooper ist mit einem Standby-Modus ausgestattet, der dazu beiträgt, die Batterien zu schonen. Wenn du etwa fünf Minuten lang nicht mit ihm spielst, kommentiert er dies und schaltet automatisch in den Schlafmodus. Um ihn wieder zu wecken, drückst du auf einen seiner Zeigefinger oder auf die **Stopp**taste der Fernsteuerung.

Wenn du etwa weitere 15 Minuten lang nicht mit ihm spielst (das macht insgesamt etwa 20 Minuten), schaltet er sich ganz aus. Um ihn wieder zu aktivieren, schaltest du ihn zuerst aus (auf OFF) und dann wieder ein (auf ON).

BITTE BEACHTEN: Wenn du mit deinem Roboscooper fertig gespielt hast, solltest du ihn immer mithilfe des Power-Schalters ausschalten, nachdem er in den Schlafmodus gegangen ist.

Häufig gestellte Fragen

F. Mein Roboscooper reagiert nicht auf die Befehle der Fernsteuerung...

A. Achte darauf, dass die Fernsteuerung direkt auf den Roboscooper zeigt. Überprüfe, ob die Arme des Roboscooper die IR-Sensoren verdecken. Sollte er noch immer nicht reagieren, müssen die 3 Alkali-Microzellen AAA/LR03 in der Fernsteuerung eventuell ausgetauscht werden.

F. Mein Roboscooper hat Probleme bei Kurven und bewegt sich langsam...

A. Überprüfe, ob Schmutz oder Fussel sich an den Rädern festgesetzt haben. Sollte dies der Fall sein, müssen die Räder unter Aufsicht eines Erwachsenen davon gereinigt werden. Sollte er sich dann noch immer langsam bewegen, müssen die 6 Alkali-Mignonzellen AA/LR6 im Roboscooper eventuell durch neue ersetzt werden.

F. Mein Roboscooper kann Hindernissen nicht ausweichen...

A. Der Roboscooper kann Hindernisse nur im Kehraus-Modus (*Clean Sweep*) orten und ihnen ausweichen. Wenn er sich in diesem Modus befindet, versuche den Roboscooper neu einzustellen, indem du ihn ein paar Sekunden lang ausschaltest (auf OFF) und dann wieder einschaltest (auf ON). Die IR-Sensoren des Roboscoopers funktionieren auf der Basis von Reflektion. Er kann daher stark reflektierende Oberflächen, wie zum Beispiel weiße Wände oder Spiegel, leichter und aus größerer Entfernung erkennen als matte oder schwarze Flächen.

F. Ich kann die Stimme des Roboscoopers nicht hören...

A. Achte darauf, dass die Lautstärke auf laut gestellt ist. Drücke auf seinen linken Zeigefinger, um die Lautstärke zu erhöhen.

F: Mein Roboscooper hebt keine Gegenstände auf...

A: Der Roboscooper hat möglicherweise Probleme Gegenstände aufzuheben, die kleiner als 4 cm sind, bzw. Gegenstände, die zu schwer oder unförmig sind. Bitte lies dazu den Abschnitt „Aufheben“ auf Seite 25 durch.

Mehr Informationen

Mehr Informationen über Roboscooper oder WowWee findest du im Internet unter www.wowwee.com

Solltest du noch weitere Fragen haben, gehst du auf www.wowwee.com/support

Wichtige Sicherheitshinweise

Beim Spielen mit dem Roboscooper gilt es Folgendes zu beachten:

- Das Spielzeug oder Teile davon nicht in Wasser oder Flüssigkeiten jeglicher Art tauchen.
- Das Spielzeug nicht fallen lassen, werfen oder treten, da sonst seine mechanischen Funktionen beschädigt werden könnten.
- Sollte er schmutzig geworden sein, kann seine Oberfläche mit einem sauberen mit warmem Wasser angefeuchteten Tuch gereinigt werden.
- Es darf nichts zwischen die Räder geklemmt werden.
- Das Spielzeug nicht dazu benutzen, um andere große, schwere Spielzeuge oder Gegenstände zu transportieren.
- Nichts an dem Spielzeug festbinden oder es als Zugmaschine verwenden.
- Um Verletzungen zu vermeiden, Haare und Finger von allen beweglichen Gelenken und den Rädern fernhalten.



Dieses Produkt wurde durch die Gewinnung und Auswertung natürlicher Rohstoffe hergestellt. Es könnte Substanzen enthalten, die für die Gesundheit und für die Umwelt schädlich sind. Um das Freiwerden dieser Substanzen in die Umwelt zu verhindern und um die Ausbeute natürlicher Ressourcen zu vermindern, bitten wir darum, das Produkt öffentlichen Entsorgungs- und Recyclingstellen zuzuführen. Diese Einrichtungen stellen sicher, dass der Großteil des Materials dieses Produkts nach Ablauf seines Funktionszyklus ordnungsgemäß recycelt bzw. wiederverwendet wird. Das Symbol der durchgekreuzten Mülltonne fordert Sie zum Entsorgen und Recyceln auf. Weitere Informationen zur Abfalltrennung, Wiederverwendung und zum Recycling erhalten Sie bei Ihrer örtlichen Entsorgungsstelle.



BATTERIE-ENTSORGUNG

Batterien gehören nicht in den Hausmüll. Als Verbraucher sind Sie gesetzlich verpflichtet, gebrauchte Batterien zurückzugeben. Sie können Ihre alten Batterien bei den öffentlichen Sammelstellen in Ihrer Gemeinde oder überall dort abgeben, wo Batterien der betreffenden Art verkauft werden. Diese Zeichen finden Sie auf schadstoffhaltigen Batterien:

- Pb = Batterie enthält Blei
- Cd = Batterie enthält Cadmium
- Hg = Batterie enthält Quecksilber

Bedankt voor uw aankoop van Roboscooper™ van WowWee™!

Roboscooper™ is uw grappige, vriendelijke robotvriend die graag opruimt, dumpst en recycleert! Laat hem uw favoriete dingen doorheen het huis dragen— of ze onderweg opscheppen.

Neem enkele minuten de tijd om deze gebruikershandleiding door te nemen en uw Roboscooper aan het rollen te krijgen.

OPMERKINGEN:

- Er is toezicht van een volwassene vereist, zeker bij het vervangen van de batterijen.
- Enkel voor gebruik binnenshuis.

Inhoud van de verpakking

1 x Roboscooper™, 1 x Afstandsbediening, 2 Opvouwbare kartonnen accessoires, 1 x Laadbed luik, 1 blad met stickers, 1 x Gebruikershandleiding

Snel overzicht

Roboscooper

Overall IR ontvangers (raadpleeg IR sensor op pagina 33)

Bewegende handen

Wijsvingers

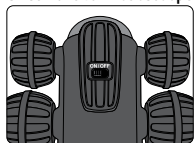
LED ogen

Laadbed luik

6 wielen

Batterijcompartiment en stroomschakelaar (bevinden zich onderaan)

Onderkant van Roboscooper



Afstandsbediening

IR zender (bevindt zich bovenaan)

Batterijcompartiment (bevindt zich onderaan)

Opneemknop (Pick-up)

Richtingknoppen

Zelfstandige knop (Autonomous)

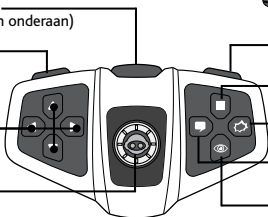
Dumpknop (Dump)

Stopknop (Stop)

Slagknop (Whack)

Spreekknop (Talk)

Zichtknop (Vision)



Batterijinformatie

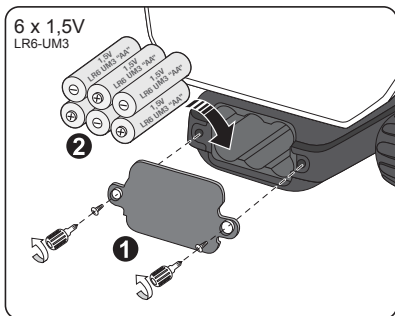
Roboscooper werkt op 6 x "AA" alkaline batterijen (niet inbegrepen). De afstandsbediening werkt op 3 x "AAA" batterijen (niet inbegrepen).

Batterijen plaatsen of vervangen in Roboscooper

U zult ondervinden wanneer de batterijen van Roboscooper bijna leeg zijn, omdat hij minder zal reageren op commando's van de afstandsbediening, en zijn bewegingen trager zullen zijn.

Om de batterijen in Roboscooper te installeren of vervangen:

1. Open het batterijcompartiment op de afstandsbediening door gebruik te maken van een Phillips schroevendraaier (niet inbegrepen) om de schroeven van het klepje op het batterijcompartiment los te maken.
2. Plaats de batterijen in overeenstemming met de schets. Zorg ervoor dat de positieve en negatieve polariteit overeenkomt met de afbeeldingen in het batterijcompartiment.
3. Bevestig het klepje opnieuw op het batterijcompartiment en maak de schroeven vast door gebruik te maken van de schroevendraaier. Span niet te strak aan.

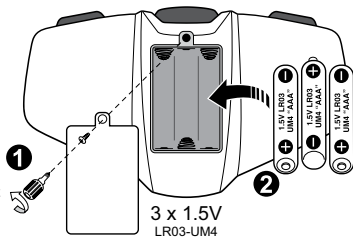


De batterijen in de

afstandsbediening installeren of vervangen

Om de batterijen in de afstandsbediening te installeren of vervangen:

1. Open het batterijcompartiment op de afstandsbediening door gebruik te maken van een Phillips schroevendraaier (niet inbegrepen) om de schroef op het klepje van het batterijcompartiment los te maken.
2. Plaats de batterijen in overeenstemming met de schets. Zorg ervoor dat de positieve en negatieve polariteit overeenkomt met de afbeeldingen in het batterijcompartiment.
3. Bevestig het klepje opnieuw op het batterijcompartiment en maak de schroef vast door gebruik te maken van de schroevendraaier. Span niet te strak aan.

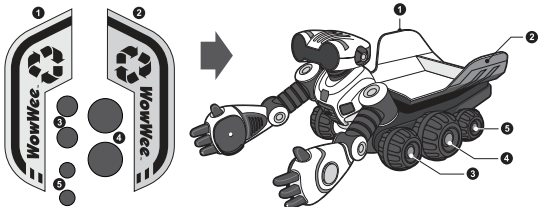


Belangrijke batterij informatie

- Gebruik enkel nieuwe batterijen van de vereiste grootte en het aanbevolen type.
- Gebruik geen oude en nieuwe of verschillende soorten batterijen [standaard (Koolstof-zink), alkaline of oplaadbare] of oplaadbare batterijen met verschillende capaciteit door mekaar.
- Haal de oplaadbare batterijen uit het speelgoed alvorens ze op te laden.
- Oplaadbare batterijen dienen enkel opgeladen te worden onder toezicht van een volwassene.
- Leef de correcte polariteit, (+) en (-) na.
- Probeer niet om wegwerpbatterijen op te laden.
- Gooi batterijen niet weg in vuur.
- Vervang alle batterijen van hetzelfde type/merk tegelijkertijd.
- U dient geen kortsluiting te veroorzaken met de voedingsterminals.
- Haal lege batterijen uit het speelgoed.
- Batterijen dienen vervangen te worden door een volwassene.
- Haal de batterijen uit als er een lange tijd niet met het speelgoed zal gespeeld worden.

Aan de slag

Alvorens u de batterijen installeert, dient u de inbegrepen Roboscooper calqueerplaatjes zoals afgebeeld te bevestigen.

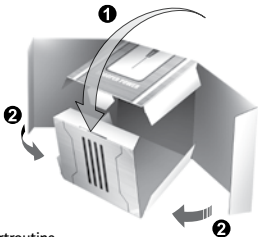


Vervolgens, stelt u de opgevouwen kartonnen accessoires samen, zoals afgebeeld.

Na de calqueerplaatjes vast te maken, de kartonnen accessoires samen te stellen en de batterijen in de robot en de afstandsbediening te plaatsen, bent u klaar om Roboscooper te leren kennen!

Zet hem eerst en vooral op een glad, vlak oppervlak, zoals een kale vloer, uit de buurt van randen en obstakels. Vervolgens zoekt u de stroomknop en drukt u erop om hem AAN te zetten. Hij zal met één van zijn vele opstart routines beginnen terwijl hij zichzelf voorstelt! Hij zal rondrijden, spreken en geanimeerd worden.

Als u hem op eender welk moment wilt stoppen tijdens zijn opstart routine, drukt u op de **Stopknop (Stop)** op de afstandsbediening. Als u niet op Stop drukt, zal hij vanzelf naar de Opneemmodus (*Pick-up*) overgaan (raadpleeg de *Opneemmodus (Pick-up)* op pagina 35 voor meer gegevens). Je kan hem ook terug naar zijn fabrieksinstellingen zetten door de **Stop** knop in te drukken en inhouden voor ongeveer 2 seconden.



IR sensor

Roboscooper heeft IR sensoren om hem te helpen voorwerpen voor hem te detecteren en vermijden tussen ongeveer 8 tot 12 inch (20-30 cm) als hij rond rijdt in de Opruimmodus (raadpleeg de *Opruimmodus* (*Clean Sweep*) op pagina 35). U kunt deze sensoren aan of uit zetten. Als u zijn IR sensoren aanzet, zullen zijn ogen oplichten om aan te geven dat de sensoren geactiveerd zijn. Als u de IR sensoren uitzet, zullen zijn ogen knipperen.

Om zijn IR sensoren aan en uit te zetten, drukt u op de Zichtknop (*Vision*) op de afstandsbediening.

OPMERKING: Roboscooper verplaatst zich tijdens eender welke routine. Zorg ervoor dat de omgeving vrij is van obstakels en randen. Vermijd vaste voorwerpen, zoals stoelpoten, daar Roboscooper zijn functies kan beschadigen als hij ze probeert op te nemen.

Volumeregeling

Roboscooper heeft vier volumeniveaus: hoog, normaal, laag en gedempt. Standaard instelling staat op hoog volume. Om zijn volume te verhogen, drukt u op zijn **linkerwijsvinger**. Om zijn volume te verlagen, drukt u op zijn **rechterwijsvinger**.

Bumper obstakeldetectie

Beide wijsvingers van Roboscooper doen dienst als bumpers om obstakels te detecteren. Als hij tegen een voorwerp botst terwijl hij rijdt, zal Roboscooper stoppen met rijden en wachten op uw commando.

Roboscooper besturen

Roboscooper heeft 6 wielen, twee armen om zaken op te nemen of om met voorwerpen te slaan en een laadbed op zijn rug om voorwerpen die hij opneemt op te bergen en te dragen.

OPMERKING: U kunt Roboscooper bij elke beweging of functie stoppen door op de **Stopknop** te drukken.

Locatie

U kunt Roboscooper binnen besturen, maar niet buiten.

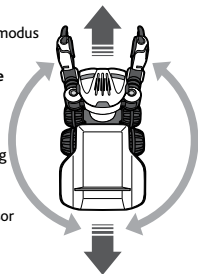
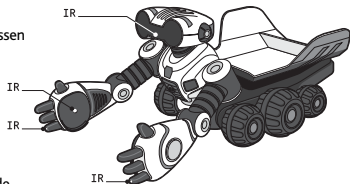
Rijdbesturing

Roboscooper spreekt en geeft commentaar terwijl hij rond rijdt in de Spreekmodus (*Talk*)!

Om zijn bewegingen te besturen, gebruikt u de voorwaartse of achterwaartse **richtingknoppen** op de afstandsbediening. Zo drukt u bijvoorbeeld op de **voorwaartse richtingknop** om Roboscooper vooruit te laten bewegen.

U kunt hem ook naar links of rechts begeleiden als hij vooruit of achteruit beweegt door de twee **richtingknoppen** gelijktijdig in te drukken in de richting waarin u hem wilt sturen.

OPMERKING: Als u met hem rond rijdt in de Opneemmodus (*Pick-up*), zal hij niet in staat zijn om obstakels te detecteren of vermijden, zelfs als de IR sensor ingeschakeld is.



Geleidelijk overgaande rijdsnelheid

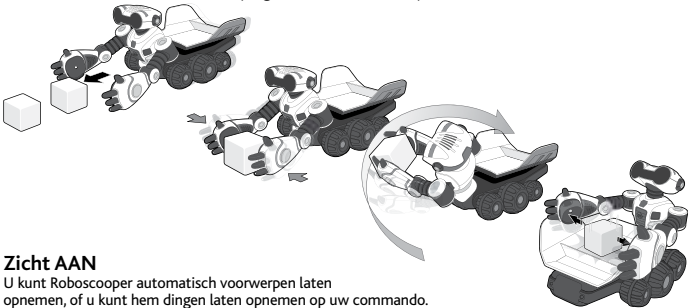
Als u één van de **richtingknoppen** ingedrukt houdt, zal Roboscooper eerst aan normale snelheid rijden en vervolgens periodiek versnellen als u de knop ingedrukt houdt, totdat hij zijn maximale snelheid bereikt. Om hem te doen stoppen, laat u de knop(pen) los.

Rijden d.m.v. tikjes

U kunt op de **richtingknoppen** van de afstandsbediening tikken om Roboscooper een por te geven en hem zo een voorwerp te laten opnemen op een bepaalde plaats. Als u snel drukt (tikt) op één van de **richtingknoppen**, zal hij periodiek in die richting bewegen. U kunt blijven porren geven totdat het voorwerp zich binnen zijn bereik bevindt.

Opnemen

Roboscooper kan automatisch voorwerpen binnen zijn bereik opnemen terwijl hij rijdt en ze vervolgens in zijn laadbed leggen. Ideaal gezien, zouden deze voorwerpen zelfde of gelijkaardige afmetingen moeten hebben als de kartonnen accessoires (Ongeveer 5 cm in diameter).



Zicht AAN

U kunt Roboscooper automatisch voorwerpen laten opnemen, of u kunt hem dingen laten opnemen op uw commando.

Om hem automatisch voorwerpen te laten opnemen:

- Zoek de **Zichtknop (Vision)** op de afstandsbediening en druk erop om zijn IR sensor aan te zetten

Zijn ogen zullen oplichten om aan te geven dat zijn IR sensoren geactiveerd zijn. Hij zal automatisch een voorwerp detecteren om op te nemen. Als hij er de eerste keer niet in slaagt om het voorwerp op te nemen, zal hij blijven proberen tot het hem lukt.

Zicht UIT

Om hem manueel dingen te laten opnemen:

1. Zoek de **Zichtknop** op de afstandsbediening en druk erop om zijn IR sensor uit te zetten.

Zijn ogen zullen knipperen om aan te geven dat zijn IR sensoren uit staan. U kunt hem dan naar de voorwerpen sturen waarvan u wilt dat hij ze opneemt; plaats de voorwerpen tussen zijn handen en hij zal het object opnemen en het in zijn laadbed leggen.

2. Plaats het voorwerp tussen zijn handen en druk op de **Pick-up** knop; hij zal het voorwerp in zijn laadbed plaatsen.

- Als je tweemaal op de **Pick-up** knop drukt zal Roboscooper het voorwerp in zijn handen houden zodat je het voorwerp kan verplaatsen.
- Om het voorwerp in zijn laadbed te plaatsen, druk je nogmaals op de **Pick-up** knop.

TIP: Als je tweemaal op de **Dump** knop drukt, zal hij het voorwerp, die hij in zijn handen heeft, loslaten. Je kan dan verder met Roboscooper rondrijden.

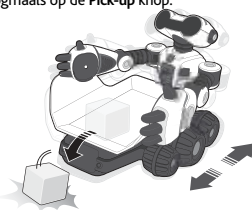
Dumpen

Eenmaal Roboscooper iets in zijn laadbed heeft liggen, kunt u het hem laten dumpen waar u dat wil.

Om dat te doen, gaat u als volgt te werk:

- Druk op de **Dumpknop (Dump)**. Roboscooper zal een aantal keer achteruit en vooruit rijden om zijn laadbed te ledigen.

OPMERKING: Alvorens hij zijn lading dumpt, dient u ervoor te zorgen dat zijn luik open staat.



Speelmodi

Roboscooper heeft vier speelmodi:

- Clean Sweep* (Opruimmodus)
- Pick-up* (Opneemmodus)
- Talk* (Spreekmodus)
- Whack* (Slagmodus)

Elke modus beschikt over een serieuze brok persoonlijkheid! Bij het openen van elke modus, zal hij u meer vertellen over zijn functies en zelfs een grap met u uithalen!

Opruimmodus (Clean Sweep)

In de Opruimmodus (*Clean Sweep*), zal Roboscooper zoek gaan naar voorwerpen op zijn pad om op te nemen.

Om de Opruimmodus te openen, drukt u op de **Zelfstandige (Autonomous)** knop op de afstandsbediening. Hij zal op zoek gaan naar voorwerpen om op te nemen. Na vijf geslaagde opneembeurten, zal hij zijn lading dumpen tegen de dichtstbijzijnde muur of groot voorwerp.

Om de Opruimmodus te verlaten, drukt u op de **Stopknop** van de afstandsbediening.

OPMERKING: Als Roboscooper er na vijf minuten niet in geslaagd is om vijf voorwerpen op te nemen, zal hij terugkeren naar de normale modus.

Opneemmodus (Pick-up)

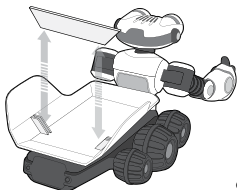
In de Opneemmodus (*Pick-up*), zal Roboscooper automatisch voorwerpen die hij detecteert, zoeken en opnemen.

Om de Opneemmodus te openen, tikt u tweemaal op de **Zelfstandige** knop. Na iets op te nemen, zal hij vooruit rijden om op zoek te gaan naar nog iets om op te nemen. Hij kan het identificeren als er iets tussen zijn handen geplaatst is.

Na drie geslaagde opneembeurten, zal hij u vragen waar hij de objecten moet dumpen en vervolgens rondrijden op zoek naar een muur om zijn lading te dumpen. Om hem zijn opneemroutine opnieuw te laten opstarten, tikt u opnieuw tweemaal op de **Zelfstandige** knop.

Als Roboscooper niet bij het voorwerp kan, zal hij een opmerking maken om dit aan te geven. Om hem opnieuw te doen proberen, tikt u tweemaal op de **Zelfstandige** knop.

Roboscooper laadluik plaatsing



op

OPMERKINGEN

- Als het voorwerp te zwaar is om op te nemen, zal hij zichzelf terug in de standaard stand zetten. Als het voorwerp te volumineus of te groot is om op te nemen, kunnen zijn handen komen vast te zitten aan zijn laadbed. Hij zal het voorwerp uit zijn greep losschudden en vervolgens naar het volgende voorwerp rijden om op te nemen.
- U kunt Roboscooper zijn lading manueel laten dumpen. Raadpleeg de rubriek *Dumpen* op pagina 35. Om de Opneemmodus (*Pick-up*) te verlaten, drukt u op de **Stopknop** van de afstandsbediening.

TIPS

- Probeer om voorwerpen voor hem te plaatsen die hij één voor één kan opnemen, in plaats van in een rechte lijn daar hij misschien niet recht zal kunnen rijden.
- Probeer vaste voorwerpen, zoals tafelpoten te vermijden.
- Probeer om voorwerpen op minstens 3 voet (ongeveer 1 m) afstand te houden van muren of grote obstakels, zoals meubelen.

Spreekmodus (Talk)

In de Spreekmodus (*Talk*) kunt u Roboscooper op zijn eentje laten rondwalen om zaken op zijn weg op te nemen en hem te laten pronken met zijn spitsvondige persoonlijkheid. Om de Spreekmodus te openen, drukt u op de **Spreekknop (Talk)**. Als hij klaar is met zijn routine, drukt u er nogmaals op om hem nog een leuke routine te laten uitvoeren!

Om de *Talk* Spreekmodus te verlaten, drukt u op de **Stopknop** van de afstandsbediening.

OPMERKING: Roboscooper beweegt zich voort in de Spreekmodus (*Talk*). Zorg ervoor dat de omgeving vrij is van obstakels en randen, waarvan hij kan vallen.

Slagmodus (Whack)

In de Slagmodus (*Whack*) zal Roboscooper willen pronken met zijn finesse! U kunt hem laten slaan tegen kleine, lichte voorwerpen, zoals één van de opvouwbare kartonnen accessoires, of een verfrommeld papierballetje.

1. Om de *Slagmodus* te openen, drukt u op de **Slagknop (Whack)**. Hij zal bevestigen met commentaar en vervolgens zijn handen samenvoegen en ze vervolgens naar zijn rechterzijde trekken.
2. Plaats het voorwerp voor hem binnen 2 seconden en Roboscooper zijn het voorwerp wegslaan.
3. Om hem met voorwerpen te laten slaan terwijl hij rijdt, tikt u tweemaal op de Slagknop terwijl u hem naar het voorwerp/de voorwerpen begeleidt.
4. Om het voorwerp weg te slaan, drukt u nog eens op de **Slagknop**.

Om de Slagmodus te verlaten, drukt u op de **Stopknop** van de afstandsbediening.

Slaapmodus

Roboscooper is uitgerust met een Stand-by modus om energie te helpen besparen. Als u gedurende ongeveer vijf minuten niet met hem communiceert, zal hij commentaar geven en de Slaapmodus openen. Om de Slaapmodus te verlaten, drukt u ofwel op één van zijn wijsvingers op of op de **Stopknop** van de afstandsbediening.

Als u Roboscooper nog een vijftiental minuten alleen laat (d.w.z. 20 minuten in totaal), zal hij uitschakelen. Om hem wakker te maken, zet u hem uit en dan opnieuw aan.

OPMERKING: Als u klaar bent met spelen met Roboscooper, vergeet dan niet hem uit te zetten door middel van de stroomschakelaar nadat hij in Slaapmodus gegaan is

Veel gestelde vragen

V. Mijn Roboscooper reageert niet op commando's van de afstandsbediening ...

A. Zorg ervoor dat u de afstandsbediening rechtstreeks naar Roboscooper richt. Ga na of de armen van Roboscooper zich niet voor de IR sensoren bevinden. Als er nog steeds geen reactie is, probeer dan om de 3 x "AAA" alkaline batterijen in de afstandsbediening te vervangen.

V. Mijn Roboscooper heeft moeilijkheden om zich te draaien en beweegt zich traag voort ...

A. Zorg ervoor dat er geen vuil of vezels onder de rupsband komen vast te zitten. Indien dat het geval is, verwijder dit dan voorzichtig onder begeleiding van een volwassene, indien vereist. Als hij nog steeds traag beweegt, probeer dan om de 6 x "AA" alkaline batterijen in Roboscooper te vervangen.

V. Mijn Roboscooper kan geen obstakels vermijden...

A. Roboscooper kan enkel obstakels detecteren of vermijden in de Clean Sweep mode. Als hij in Clean sweep mode is, probeer Roboscooper te resetten door hem enkele seconden UIT en vervolgens terug AAN te zetten. De IR sensoren van Roboscooper zijn op basis van reflectie. Hij kan hoog weerspiegelende oppervlakken, zoals witte muren of spiegels gemakkelijker zien en van op een grotere afstand dan matte of zwarte oppervlakken.

V. Ik kan de stem van Roboscooper niet horen...

A. Zorg ervoor dat het volumeniveau voldoende hoog staat. Druk op zijn linkerwijsvinger om het volume te verhogen.

V. Roboscooper neemt geen voorwerpen op...

A. Roboscooper zou problemen kunnen hebben met het opnemen van voorwerpen kleiner dan 4 cm hoog, of voorwerpen die te zwaar of omvangrijk zijn. Verwijs naar de sectie *Opnemen* op pagina 34 voor meer informatie.

Verdere informatie

Om meer te weten te komen over Roboscooper of om het volledige gamma van WowWee producten te zien, gaat u naar www.wowwee.com

Registreer jouw product op www.wowwee.com/register

Als u enige vragen hebt die niet in deze handleiding beantwoord werden, raadpleeg dan www.wowwee.com/support

Belangrijke veiligheidsinformatie

Neem kennis van de volgende zaken als u met Roboscooper speelt:

- Dompel het speelgoed of andere onderdelen van hem niet onder in water of een andere soort vloeistof.
- Laat het speelgoed niet vallen, gooi er niet mee of trap er niet op, daar dit zijn mechanische functies zou kunnen beschadigen.
- Als hij vuil wordt, kunt u zijn buitenkant schoonmaken door gebruik te maken van een propere doek die lichtjes bevochtigd is met warm water.
- Klem niets tussen de wielen.
- Gebruik het speelgoed niet om speelgoed of andere artikelen te vervoeren.
- Bind niets vast aan het speelgoed of gebruik hem niet als een katrol.
- Om letsels te vermijden, dient u haar en vingers weg te houden van bewegende scharnieren en de rupsband.

Dit apparaat is in overeenstemming met Deel 15 van de FCC voorschriften. Werking is afhankelijk van de volgende twee voorwaarden: (1) dit apparaat mag geen schadelijke storing veroorzaken en (2) dit apparaat moet ontvangen storing aanvaarden, inclusief storing die een ongewenste werking kan veroorzaken.

OPMERKING

Deze uitrusting werd getest en bleek te voldoen aan de beperkingen voor een Klasse B digital apparaat, overeenkomstig Deel 15 van de FCC voorschriften.

Deze beperkingen zijn in het leven geroepen om een redelijke bescherming te bieden tegen schadelijke storing in een huisinstallatie. Deze uitrusting genereert, gebruikt en kan radiofrequentie-energie stralen, en indien niet geïnstalleerd en gebruikt in overeenstemming met de instructies, kan het schadelijke storing veroorzaken bij draadloze verbindingen. Er is echter geen garantie dat er geen storing zal voorkomen bij een bepaalde installatie.

Als deze uitrusting schadelijke storing veroorzaakt aan radio- en televisieontvangst, wat kan bepaald worden door de uitrusting uit en aan te zetten, wordt de gebruiker aanbevolen de storing proberen te corrigeren door één of meer van de volgende maatregelen:

- Heroriënteer of verplaats de ontvangantenne.
- Vergroot de afstand tussen de uitrusting en de ontvanger.
- Sluit de uitrusting aan op een stopcontact op een ander circuit dan waarop de ontvanger aangesloten is.
- Raadpleeg de handelaar of een ervaren radio- of tv-technicus voor hulp.

WAARSCHUWING : Veranderingen of wijzigingen die niet uitdrukkelijk goedgekeurd werden door de partij die verantwoordelijk is voor naleving zou het gebruikersrecht om deze uitrusting te gebruiken, nietig kunnen verklaren



Om de door u aangekochte apparatuur te produceren, was het noodzakelijk natuurlijke hulpbronnen te winnen en aan te wenden. Het product kan substanties bevatten die een schadelijke invloed hebben op de gezondheid en het milieu. Om de verspreiding van deze substanties in ons milieu te vermijden en de druk op de natuurlijke hulpbronnen in te perken, raden wij u aan gebruik te maken van de gepaste terugname-systemen. Deze systemen zullen de meeste onderdelen van uw versleten apparatuur op een verantwoorde manier hergebruiken of recycleren. Het doorstreepte vuilnisbaksymbool is bedoeld om u ertoe aanzetten gebruik te maken van deze systemen. Als u verdere informatie wenst omtrent de inzamel-, hergebruik- en recyclagesystemen, gelieve dan contact op te nemen met de bevoegde plaatselijke of regionale instanties.

¡Gracias por haber comprado Roboscooper™ de WowWee™!

¡Roboscooper™ es tu simpático y divertido amigo robot a quien le gusta recoger, tirar y reciclar! Hazle llevar tus cosas favoritas por la casa- o recogerlas en el camino.

Tomate algunos minutos para leer este manual del usuario y aprender todo lo que debes saber sobre tu Roboscooper.

NOTAS:

- Se requiere la supervisión de un adulto, especialmente para cambiar las pilas.
- Para uso solamente en el interior.

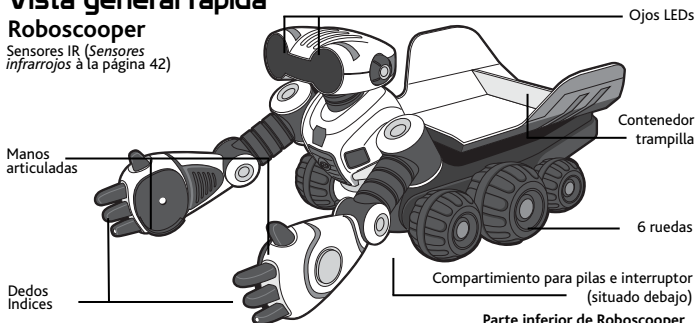
Contenido del embalaje

1 Roboscooper™, 1 control remoto, 2 accesorios de cartón, 1 hoja de pegatinas, 1 contenedor trampilla, 1 manual del usuario

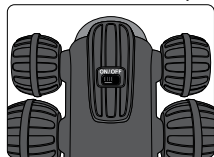
Vista general rápida

Roboscooper

Sensores IR (Sensores infrarrojos à la página 42)



Parte inferior de Roboscooper



Control remoto

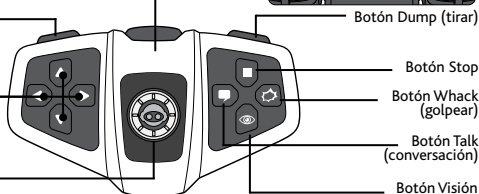
Trasmisor IR (situado en la parte superior)

Compartimiento para pilas (situado en la parte inferior)

Botón Pick-up (recoger)

Botones direccionales

Botón Autonomus (Autonomía)



Detalles sobre las pilas

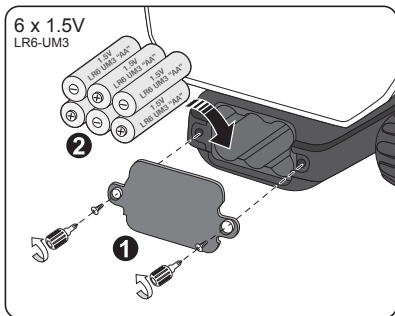
Roboscooper requiere 6 pilas alcalinas AA (no incluidas). El control remoto requiere 3 pilas AAA (no incluidas).

Instalar o cambiar las pilas de tu Roboscooper

Sabrás cuando las pilas de tu Roboscooper estén casi planas porque responderá de forma más lenta a los mandos provenientes del control remoto y sus movimientos se harán más lentos.

Para instalar y cambiar las pilas de Roboscooper:

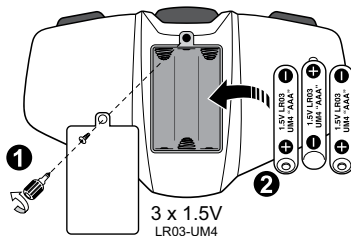
1. Abrir el compartimiento para pilas del control remoto con un desatornillador Phillips (no incluido) para sacar los tornillos de la tapa del compartimiento para pilas.
2. Inserir las pilas según la ilustración. Asegurarse que los polos positivo y negativo correspondan bien a los dibujos situados dentro del compartimiento para pilas.
3. Volver a colocar la tapa del compartimiento para pilas y los tornillos gracias al desatornillador. No apretar demasiado.



Instalar o cambiar las pilas del control remoto

Para instalar y cambiar las pilas del control remoto:

1. Abrir el compartimiento para pilas del control remoto con un desatornillador Phillips (no incluido) para sacar los tornillos de la tapa del compartimiento para pilas.
2. Inserir las pilas según la ilustración. Asegurarse que los polos positivo y negativo correspondan bien a los dibujos situados dentro del compartimiento para pilas.
3. Volver a colocar la tapa del compartimiento para pilas y los tornillos gracias al desatornillador. No apretar demasiado.

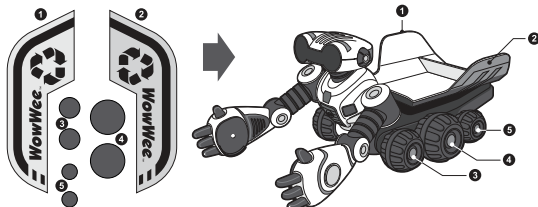


Información importante sobre las pilas

- Utilice únicamente pilas nuevas del tipo y voltaje recomendados.
- No mezcle pilas nuevas con otras usadas, ni tampoco pilas de distinto tipo como por ejemplo pilas alcalinas con pilas normales (de carbono-zinc) o recargables, ni pilas recargables de capacidades diferentes.
- Retire las pilas recargables del juguete antes de recargarlas.
- Las pilas recargables sólo deberán recargarse bajo la vigilancia de un adulto.
- Observe la polaridad correcta (+) y (-).
- No intente recargar pilas que no sean recargables.
- No deseche las pilas arrojándolas al fuego.
- Sustituya todas las pilas al mismo tipo y asegúrese de utilizar pilas del mismo tipo o marca.
- No cortocircuite los terminales de alimentación de las pilas.
- Retire las pilas agotadas del juguete.
- Las pilas deberán ser sustituidas por un adulto.
- Retire las pilas del juguete si no va a utilizarlo durante cierto tiempo.

Encender

Antes de instalar las pilas, aplica las pegatinas del Roboscooper como ilustrado.

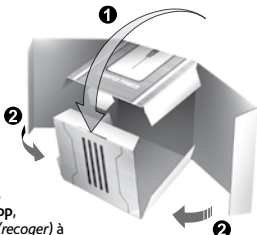


Después, ensambla los accesorios de cartón, como en el dibujo.

¡Después de haber pegado las pegatinas, de haber ensamblado los accesorios de cartulina y de haber instalado las pilas en el robot y en el control remoto, estás listo para conocer a Roboscooper!

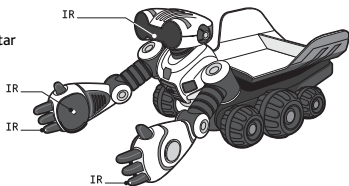
Primero, déjalo en una superficie lisa y plana como el suelo por ejemplo, lejos de obstáculos y bordes. Después, busca el botón de encendido y pásalo a la posición ON. ¡Empezará sus numerosas rutinas de encendido y se presentará a sí mismo! Dará una vuelta, hablará y se animará.

Si deseas, en cualquier momento, pararle en su rutina de encendido, aprieta el botón **Stop** del control remoto. Si no aprietas el botón **Stop**, entrará en su modo *Pick-up* (recoger) por sí solo (ver *Modo Pick-up (recoger)* a la página 45 para más detalles). También puedes volver a los parámetros por defecto manteniendo apretado el botón durante unos 2 segundos.



Sensores IR

Roboscooper tiene sensores IR que le ayudan a detectar y evitar objetos en frente de él a una distancia de unos 20-30 cm cuando se está paseando en modo Limpieza (ver *Modo Clean Sweep (limpieza)* a la página 44). Puedes activar o desactivar estos sensores (ON/OFF). Cuando activas sus sensores IR, sus ojos se encienden para indicarte que están activados. Cuando desactivas los sensores IR, parpadeará con los ojos.



Para activar (ON) u desactivar (OFF) sus sensores IR, aprieta el botón visión del control remoto.

NOTA: Roboscooper se desplaza durante cualquiera de sus rutinas. Asegúrate que su entorno está libre de obstáculos y de bordes. Evita los objetos fijos tales como los pies de silla por ejemplo, porque Roboscooper puede ver sus funciones alteradas si intenta recogerlos.

Control del volumen

Roboscooper tiene cuatro niveles sonoros: alto, normal, bajo y mudo. Los parámetros por defecto están puestos en volumen alto. Para subir el volumen, aprieta su dedo **índice izquierdo**. Para bajar el volumen aprieta su dedo **índice derecho**.

Parachoque detector de obstáculos

Los dos dedos índices del Roboscooper actúan como parachoques para evitar obstáculos. Si se pega contra un objeto mientras se está desplazando, Roboscooper se parará y esperará tus órdenes.

Control de Roboscooper

Roboscooper tiene 6 ruedas, 2 brazos para recoger cosas o para pegar objetos, así como un contenedor en la espalda para llevar las cosas que recoge.

NOTA: Puedes parar Roboscooper en cualquier movimiento u función apretando el botón **Stop**.

Ambiente

Puedes accionar Roboscooper a dentro únicamente, no en el exterior.

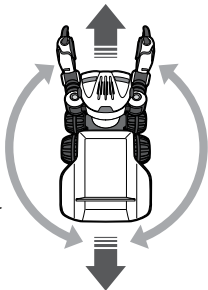
Conducción

¡Roboscooper habla y hace comentarios mientras se pasea en modo *Talk* (conversación)!

Para controlar sus movimientos, usa los botones direccionales del control remoto. Por ejemplo, aprieta el botón direccional forward (adelante) para hacer avanzar Roboscooper hacia adelante.

También puedes hacerle girar a la izquierda o a la derecha mientras avanza o recula apretando los dos botones direccionales simultáneamente en la dirección que quieres que tome.

NOTA: Cuando lo hagas andar en modo *Pick-up* (recoger), no podrá detectar o evitar obstáculos aunque sus sensores IR estén activados.



Velocidad gradual

Cuando mantienes apretado uno de los botones direccionales, Roboscooper andará primero a su velocidad normal y después acelerará gradualmente mientras mantienes el botón apretado y ello, hasta que alcance su velocidad máxima. Para que deje de andar, suelta el (los) botón(es).

Manejo por clics

Puedes clicar los botones direccionales del control remoto para hacer que Roboscooper recoja un objeto. Cuando aprietas rápidamente (haces clic) en cualquier de los botones direccionales, se moverá cada vez más en esta dirección. Puedes seguir así hasta que tenga el objeto a su alcance.

Recoger

Roboscooper puede recoger objetos a su alcance de forma automática mientras se desplaza y después los pone en su contenedor. Idealmente, estos objetos deberían tener el mismo tamaño o un tamaño parecido al de los accesorios de cartón (más o menos 5 cm – inches- de diámetro).



Visión ON

Puedes hacerle recoger objetos de forma automática a Roboscooper o puedes hacerle recoger cosas cuando se lo pides.

Para que recoja objetos de forma automática:

- En el control remoto, busca el botón visión y apriétalo para activar sus sensores IR.

Sus ojos se encenderán para indicarte que los sensores IR están activados. Se pondrá automáticamente en marcha para buscar un objeto que recoger. Si no consigue recoger el objeto la primera vez, lo volverá a intentar hasta que lo consiga.

Visión OFF

Para que recoja cuando se lo pides:

1. En el control remoto, busca el botón visión, apriétalo para desactivar sus sensores IR.

Sus ojos parpadearán para indicarte que los sensores IR están desactivados. Podrás entonces llevarlo cerca de objetos que quieras que recoja, coloca los objetos entre sus manos y recogerá el objeto y lo pondrá en su contenedor.

2. Coloca el objeto entre sus manos y lo recogerá y lo pondrá en su contenedor cuando aprietes el botón **Pick-up**.

3. Si aprietas dos veces seguido el botón **Pick-up**, Roboscooper cogerá el objeto y lo mantendrá al lado suyo para que puedas hacerle moverse.
4. Para hacerle poner el objeto en su contenedor, aprieta el botón **Pick-up**.

CONSEJO: Si haces doble clic en el botón **Dump**, dejará caer el objeto que tiene en las manos delante suyo. Entonces podrás seguir haciendo avanzar a tu Roboscooper.

Tirar

Una vez que Roboscooper tenga cargado su contenedor, puedes hacerle vaciarlo allí donde quieras.

Para hacerlo:

- Aprieta el botón **Dump** (tirar). Roboscooper reculará y avanzará varias veces para vaciar su contenedor.

NOTA: Antes de vaciar su carga, asegúrate que la trampilla de descarga este abierta.

Modos de juego

Roboscooper tiene cuatro modos de juego:

- Modo *Clean Sweep* (Limpieza)
- Modo *Pick-up* (Recoger)
- Modo *Talk* (Conversación)
- Modo *Whack* (Golpear)

¡Cada uno de estos modos está lleno de personalidad! ¡Cuando accedas a cada uno de estos modos, te dirá más sobre sus características y hasta te contará chistes!

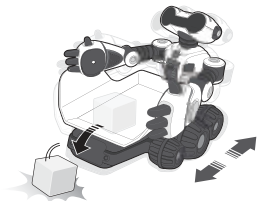
Modo Clean Sweep (limpieza)

En modo *Clean Sweep* (limpieza), Roboscooper buscará objetos para recoger en el camino.

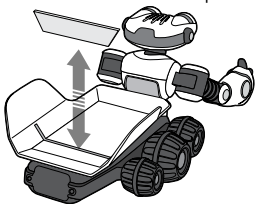
Para entrar en modo *Clean Sweep*, aprieta el botón **Autonomous** (autonomía) del control remoto. Buscará objetos por recoger. Después de haber conseguido cinco veces recoger algo, dejará su carga al lado de un muro o de un objeto de dimensiones grandes.

Para quitar el modo *Clean Sweep*, aprieta el botón **Stop** del control remoto.

NOTA: Después de cinco minutos, si Roboscooper no ha conseguido recoger cinco objetos, reparará a modo normal.



Colocación de la trampilla del contenedor de Roboscooper



Modo Pick-up (recoger)

En modo *Pick-up* (recoger), Roboscooper encontrará y recogerá objetos que detecta de forma automática.

Para hacerlo pasar a modo *Pick-up*, haz doble clic en el botón **Autonomous** (autonomía). Después de haber recogido, avanzará para encontrar otra cosa que recoger. Puede darse cuenta si uno le pone algo entre las manos.

Después de tres recogidas exitosas, preguntará dónde descargar y buscará un muro para dejar su carga. Para hacerle volver con su rutina de recogida, vuelve a hacer doble clic en el botón **Autonomous**.

Si Roboscooper no puede recoger objeto, hará un comentario y te lo dirá. Para que lo vuelva a intentar, haz doble clic en el botón **Autonomous**.

NOTAS

- Si el objeto pesa demasiado para que lo recoja, volverá a su posición por defecto por sí mismo. Cuando el objeto esté demasiado voluminoso o demasiado grande para ser recogido, sus manos pueden quedar bloqueadas encima de su contenedor. Sacudirá el objeto para hacerlo caer y se desplazará hasta el próximo objeto para recogerlo.
- Puedes hacerle descargar a Roboscooper de forma manual. Ver sección *Tirar* a la página 44.

Para salir del modo *Pick-up*, aprieta el botón **Stop** del control remoto.

Después de haber conseguido tres veces recoger algo, te preguntará dónde descargar y buscará un muro para dejar su carga. Para hacerle volver a su rutina de recogida, vuelve a hacer doble clic en el botón **Autonomous**.

CONSEJOS

- Intenta poner objetos delante de él para que los recoja uno por uno más bien que ponerlos en línea recta porque es posible que no pueda desplazarse en línea recta.
- Intenta evitar objetos fijos tales como pies de mesa.
- Intenta poner objetos a una distancia de al menos 3 pies (1 metro) de los muros o de los obstáculos grandes como los muebles.

Modo Talk (conversación)

En modo *Talk* (conversación), puedes dejar que Roboscooper deambule por sí mismo y recoja cosas en camino y te dejará ver su personalidad original. Para hacerle entrar en modo *Talk*, aprieta el botón **Talk**. ¡Cuando haya terminado su rutina, apriétalo de nuevo para hacerle pasar a otra rutina divertida!

Para salir del modo *Talk*, aprieta el botón **Stop** del control remoto.

NOTA: Roboscooper se desplaza en modo conversación. Asegúrate que no haya, en su entorno, obstáculos y bordes de los cuales podría caerse.

Modo Whack (golpear)

¡En modo *Whack* (golpear), Roboscooper querrá mostrarte su sutileza! Puedes hacerle golpear pequeños objetos livianos tales como uno de los accesorios de cartón o una pelota de papel arrugado.

1. Para hacerle entrar en modo *Whack*, aprieta el botón **Whack**. Tomará conocimiento del mando por medio de un comentario, unirá las manos y después las pondrá a su derecha.
2. Coloca el objeto al lado de sus manos dentro de los 2 segundos y Roboscooper lo golpeará.
3. Si hace doble clic en el botón **Whack**, juntará las manos y las pondrá su derecha. Entonces, podrás hacerle deambular a Roboscooper en búsqueda de objetos que pueda golpear.
4. Para hacerle golpear el objeto una vez que esté al lado de sus brazos, aprieta nuevamente el botón **Whack**.

Para salir del modo *Whack*, aprieta en el botón **Stop** del control remoto.

Modo sueño

Roboscooper viene con un modo sueño (stand-by) para permitirle ahorrar energía. Si lo dejas sin usar durante unos cinco minutos, hará un comentario y pasará a modo sueño. Para salir del modo sueño, aprieta en uno de sus índices o aprieta el botón **Stop** del control remoto.

Si dejas a Roboscooper solo durante unos 15 minutos adicionales (son unos veinte minutos en total), se apagará. Para despertarlo, apágalo y vuelve a encenderlo (ON/OFF).

NOTA: Si terminaste de jugar con tu Roboscooper, acuérdate que hay que apagarlo una vez que haya entrado en modo suspensión.

Preguntas frecuentes

P. Mi Roboscooper no responde a mis órdenes dados por medio del control remoto...

R. Asegúrate de apuntar bien con el control remoto en dirección del Roboscooper. Verifica que los brazos de Roboscooper no estén puestos delante de los sensores IR. Si aun así no obtienes respuesta, prueba cambiando las 3 pilas alcalinas AAA del control remoto.

P. Mi Roboscooper tiene dificultades dar vueltas y se desplaza lentamente...

R. Asegúrate que no haya polvo o fibra en sus ruedas. Si hay, sácalas con prudencia con la asistencia de un adulto si es necesario. Si sigue moviéndose lentamente, intenta reemplazar las 6 pilas alcalinas AA de tu Roboscooper.

P. Mi Roboscooper no consigue evitar los obstáculos...

R. Intenta reconfigurar tu Roboscooper apagándolo durante unos segundos (OFF) y volviendo a encenderlo (ON). Los sensores IR de Roboscooper se basan en la reflexión. Puede ver más fácilmente y de más lejos las superficies con fuerte coeficiente de reflexión tales como los muros, los espejos que las superficies negras o mates.

P. No puedo escuchar la voz de Roboscooper...

R. Asegúrate que su volumen este puesto en alto. Aprieta su índice izquierdo para subir el volumen.

P. Roboscooper no recoge objetos.

R. Roboscooper puede experimentar problemas para recoger objetos de tamaño inferior a 3.5cm de altura u objetos que son demasiado pesados o embarazosos. ver sección *Recoger* a la página 43 para más detalles.



WowWee

SABLON

Avenue Reine Astrid 2
1440 Wauthier-Braine
Belgium

Manufactured and distributed by © 2009 WowWee Group Limited.
Product names, designations, and logos are trademarks or registered
trademarks of WowWee Group Limited. All rights reserved.

ENG

We recommend that you retain our address for future reference. Product
and colors may vary. Packaging printed in China. This product is not suit-
able for children under 3 years because of small parts - choking hazard.
The user manual should be kept as it contains important information.
MADE IN CHINA.

FR

Conserver notre adresse pour référence ultérieure. Les produits et les
couleurs peuvent varier. Emballage imprimé en Chine. Ce produit n'est
pas fait pour les enfants de moins de 3 ans. Contient des petites pièces
qui peuvent entraîner la suffocation.
Conserver cette guide d'utilisation car il contient des
renseignements importants.
FAIT EN CHINE.

DE

Wir empfehlen Ihnen, unsere Firmenadresse zur späteren Verwendung
aufzubewahren.
Farb- und Inhaltsänderungen vorbehalten. Verpackung gedruckt in
China. Für Kinder unter 3 Jahren nicht geeignet, da Kleinteile verschluckt
werden können – Erstickungsgefahr! Bitte bewahren Sie die
Bedienungsanleitung zur späteren Verwendung auf.
HERGESTELLT IN CHINA.

NED

We vragen u om ons adres te bewaren voor het geval u het later nog
eens nodig hebt.
Producten en kleuren kunnen verschillen. Verpakking bedrukt in China.
Dit product is niet geschikt voor kinderen onder de 3 jaar omwille van
de kleine onderdelen – stikgevaar.
De handleiding dient bewaard te worden daar ze belangrijke
informatie bevat.
GEMAAKT IN CHINA.

ESP

Conservar nuestra dirección para futura referencia. El producto y los
colores pueden variar. Empaquetado impreso en China. Este producto no
es conveniente para el los niños menores de 3 años debido a pequeño
piezas - peligro de obstrucción.
Manual del usuario debe ser guardado puesto que contiene la infor-
mación importante.
HECHO EN CHINA.

POR

Guarde a morada para referência. Folha de instruções incluídas quando
necessário. Não adequado a crianças com menos de três anos de idade.
Contém peças pequenas. Por favor, guarde estas instruções para futuras
referências. FABRICADO NA CHINA.

Roboscooper User Manual © 2009 WowWee Group Limited.
All rights reserved. Tous droits réservés. Derechos reservados.
Alle Rechte vorbehalten. Alle rechten voorbehouden.

8510M2301FLA(SAB)