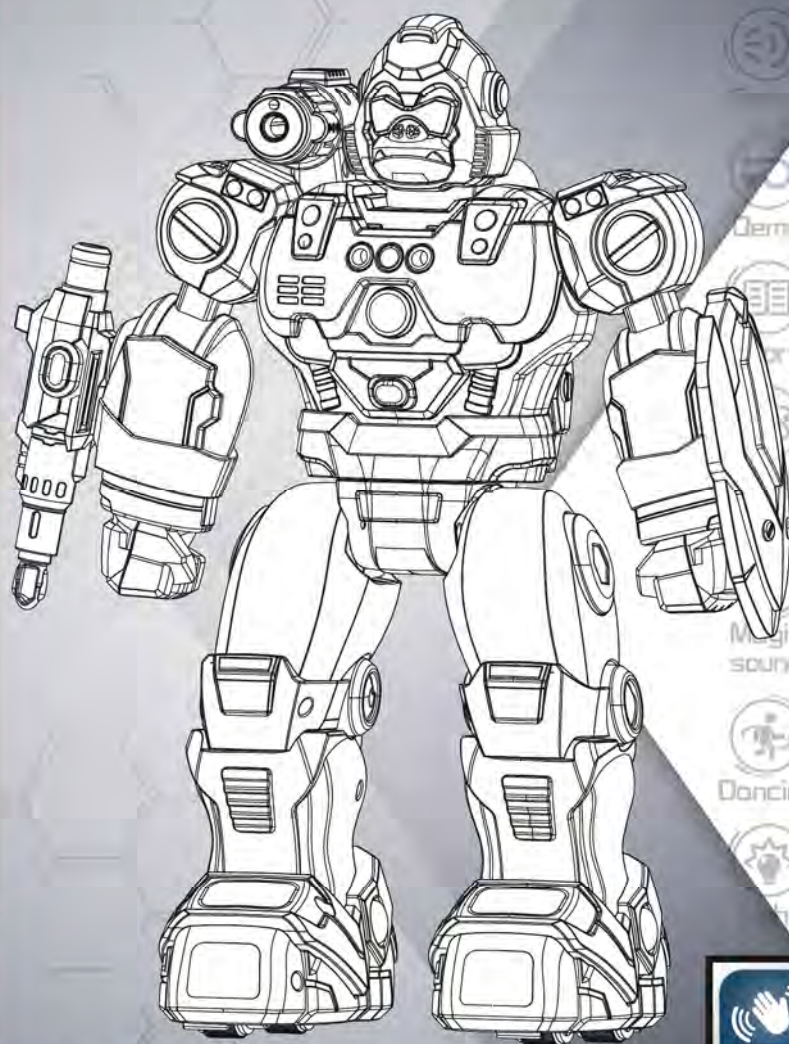


6+
AGES

INTELLIGENT ROBOT

2.4GHz ATTACKER

INTELLIGENT SPRAY ROBOT



Instruction manual / Gebrauchsanleitung /
Manuel d'instruction / Manuale dell'utente /
Guía de usuario





WARNING!

This product contains small parts and is not suitable for children under three years of age. This product includes electronic components and must not be used in water or a humid environment. The wires, plugs, casing, and other components of the battery charger should be checked for damages periodically. In case of damage, the usage of the product should be discontinued.



Caution proceeding

1. Detachable small parts should be stored safely and out of reach of children.
2. If fierceness ray is experienced, turn the model off and try it again in a different area.
3. Remote control will not function correctly if the batteries are low. Please replace the batteries.
4. Please discard old/used batteries in a safe manner. Consider your environment!
5. Please store the robot in cool, dry place.
6. Do not store the robot in a place near the fire, with humid or high temperatures.
7. Should the robot not being used for a long time, please recharge the battery periodically.
8. The rechargeable battery and its charger are not toys.



Battery use caution proceeding

1. The robot uses a single LI-PO 3.7V 350mAh rechargeable battery.
2. We recommend using two 1.5V AA non-rechargeable alkaline batteries for the remote control.
3. While installing batteries for the remote control, please note that the battery polarity should correspond to the polarity identifications in the remote control battery compartment.
4. When the rechargeable battery in the robot is low, it must be charged under adult supervision in time.
5. Do not mix new, old, or different battery models in the remote control.
6. The batteries in the remote control are non-rechargeable batteries which cannot be recharged.
7. Do not leave drained or used up batteries inside the remote control.
8. To avoid accidents or pollution, do not short circuit or dissect the battery, or put it into fire or water.
9. DO NOT short circuit any terminals.
10. The rated input voltage of the adapter must match the local household voltage, and the output voltage must match the USB input voltage.
11. During charging it is quite normal for the charger and batteries to heat up.

Warnung

Dieses Produkt enthält Kleinteile und lassen Sie Kinder unter drei Jahren nicht damit spielen. Dieses Produkt enthält elektronische Komponenten und tauchen Sie das Produkt nicht ins Wasser und verwenden Sie es nicht in einer feuchten Umgebung. Kabel, Stecker, Gehäuse und andere Teile des Batterieladegeräts sollten regelmäßig auf Beschädigungen überprüft werden. Bei der Beschädigung sollte man das Produkt nicht mehr verwenden.

Hinweise:

1. Bewahren Sie die abnehmbaren Kleinteile auf, um Schlucken vom Kind zu vermeiden.
2. Wenn die Operationsstelle starkem Licht ausgesetzt ist, wählen Sie bitte eine andere Stelle.
3. Wenn die Batteriekapazität der Fernbedienung niedrig ist, ersetzen Sie bitte die Batterie.
4. Werfen Sie die Verpackung des Produkts nicht weg, um Umweltverschmutzung zu vermeiden.
5. Lagern Sie Ihren Roboter an einem trockenen und kühlen Ort.
6. Lagern Sie den Roboter nicht in der Nähe von Feuer, Feuchtigkeit oder Ort mit hohen Temperaturen.
7. Wenn Sie den Roboter längere Zeit nicht benutzen, laden Sie die Batterie regelmäßig auf.
8. Wiederaufladbare Batterien und Ladegeräte sind kein Spielzeug.

Hinweise für Batterienutzung:

1. Der Roboter verwendet eine einzelne wiederaufladbare LI-PO 3,7V 350mAh Batterie.
2. Es wird empfohlen, zwei nicht wiederaufladbare 1,5-V-AA-Alkalibatterien für die Fernbedienung zu verwenden.
3. Beachten Sie beim Einlegen der Batterie der Fernbedienung, dass die Pole der Batterie den Markierungen des Batteriefachs der Fernbedienung entsprechen.
4. Wenn die Batteriekapazität im Roboter zu niedrig ist, muss der Roboter rechtzeitig unter Aufsicht von Erwachsenen aufgeladen werden.
5. Eine Mischung von neuen, alten oder anderen Batterien ist nicht geeignet für Fernbedienung und vermeiden Sie die gemischte Verwendung.
6. Der Batterie der Fernbedienung ist nicht wiederaufladbar und kann nicht aufgeladen werden.
7. Die Batterien der Fernbedienung, die leer oder fast leer sind, sollten aus der Fernbedienung entfernt werden.
8. Die Batterie darf nicht kurzgeschlossen, zersetzt, ins Feuer oder Wasser geworfen werden, um Unfälle oder Umweltverschmutzung zu vermeiden.
9. Die Stromanschlüsse dürfen nicht kurzgeschlossen werden.
10. Die Nenn-Eingangsspannung des Adapters muss mit der lokalen Haushaltsspannung und die Ausgangsspannung mit der USB-Eingangsspannung übereinstimmen.
11. Die leichte Erwärmung von Ladegerät und Batterie ist während des Ladevorgangs normal.

ATTENTION :

Ce produit contient de petites pièces, ne laissez pas jouer les enfants de moins de trois ans; Ce produit contient des composants électroniques, ne pas le mettre dans l'eau ou l'utiliser dans un environnement humide; Il faut examiner régulièrement les fils électriques, les fiches, les boîtiers et d'autres composants du chargeur de batterie pour vérifier s'ils sont endommagés ou pas, si oui, ils ne doivent plus être utilisés.

Attention

1. Les petites pièces amovibles doivent être bien rangées de manière à ne pas laisser les enfants les avaler.
2. Choisissez un autre site en cas de lumière forte sur le site d'utilisation.
3. Remplacez la batterie lorsque la source d'alimentation de la télécommande est faible.
4. Veuillez ne pas jeter les emballages des produits en l'air (sur le sol) afin de ne pas polluer l'environnement.
5. Veuillez déposer votre robot dans un endroit sec et frais.
6. Ne déposez pas votre robot dans un endroit proche du feu, humide et chaud.
7. Rechargez la batterie régulièrement si vous ne utilisez pas le robot pendant une période longue.
8. Les batteries rechargeables et le chargeur ne sont pas des jouets.

Précautions pour l'utilisation de la batterie

1. Le robot utilise une batterie rechargeable monomère en type de LI-PO 3.7V 350mAh.
2. Nous vous recommandons d'utiliser deux batteries alcalines non rechargeables de 1.5 V AA pour la télécommande.
3. Quand vous installez les batteries de télécommande, veuillez noter que les polarités de batterie doit correspondre à l'identification des polarités du compartiment de batterie.
4. Lorsque la batterie rechargeable dans le robot n'est pas suffisamment chargée, elle doit être rechargée à temps sous la surveillance d'un adulte.
5. Ne pas mélanger des batteries neuves, anciennes ou de différents modèles dans la télécommande.
6. Ne pas chargez les batteries de télécommande si elles sont non rechargeables.
7. Retirez les batteries utilisées ou épuisées de la télécommande.
8. Les batteries ne doivent pas être court-circuitées, décomposées, jetées dans le feu ou dans l'eau pour éviter des accidents ou la contamination.
9. Les raccords d'alimentation ne doivent pas être court-circuités.
10. La tension nominale d'entrée de l'adaptateur doit correspondre à la tension domestique locale et la tension de sortie à la tension d'entrée de USB.
11. C'est normal que le chargeur et les batteries sont en une température légèrement élevée au cours de charge.



Avvertenza:

Questo prodotto contiene le piccole parti che non sono consentite ai bambini inferiori a 3 anni di giocare. Questo prodotto contiene componenti elettronici che non possono essere usati sotto acqua o in un ambiente umido. È necessario controllare regolarmente i cavi del caricabatterie, la spina, il guscio e le altre parti per verificare se ci siano danni. In caso di qualche danno, smettere di usare.



Attenzione

1. Si prega di riporre le piccole parti rimovibili, non consentire ai bambini di ingoiarle.
2. In caso di forte luce sul campo, si prega di sceglierne un altro.
3. Quando la batteria del telecomando è scarica, si prega di cambiare una batteria.
4. Si prega di non gettare la confezione del prodotto per evitare l'inquinamento dell'ambiente.
5. Si prega di riporre il robot in un luogo asciutto e fresco.
6. Non riporre il robot vicino alla sorgente di fuoco, con umidità o ad alta temperatura.
7. Se non si usa il robot per un lungo tempo, si prega di ricaricare la batteria regolarmente.
8. La batteria ricaricabile e il caricabatterie non sono giocattoli.



Precauzioni per l'uso della batteria

1. Il robot utilizza una singola batteria ricaricabile LI-PO 3,7V350mAh.
2. Si consiglia di utilizzare due batterie alcaline non ricaricabili da 1,5V AA per il telecomando.
3. Quando si installa la batteria del telecomando, si prega di garantire che la polarità della batteria corrisponda all'indicazione della polarità del vano batteria del telecomando.
4. Quando la batteria ricaricabile del robot è scarica, è necessario ricaricarla sotto la supervisione di un adulto in tempo.
5. Il telecomando non può usare le batterie sia nuove sia vecchie o di diversi modelli in modo misto.
6. La batteria del telecomando è una batteria non ricaricabile e non può essere ricaricata.
7. Le batterie del telecomando scariche o esaurite devono essere rimosse dal telecomando.
8. Non cortocircuitare, decomporre, gettare nel fuoco o nell'acqua per evitare incidenti o inquinamento.
9. Il terminale di connessione dell'alimentazione non deve essere cortocircuitato.
10. La tensione di ingresso nominale dell'adattatore deve corrispondere alla tensione domestica locale, la tensione di uscita deve corrispondere alla tensione di ingresso USB.
11. Durante la ricarica, è normale che il caricabatterie e la batteria siano un po' caldi.

Advertencia:

Este producto contiene piezas pequeñas, por favor no permita que jueguen con el producto los niños menores de tres años. Este producto contiene componentes electrónicos, por favor no lo ingrese al agua ni lo use en el ambiente húmedo. Los cables, enchufes, carcasas y otras partes del cargador de batería deben ser revisados periódicamente. Deje de usar el producto si encuentre algún daño.

Notas:

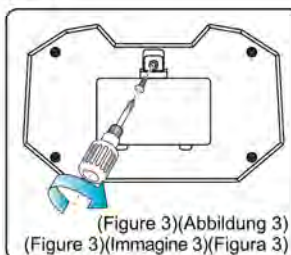
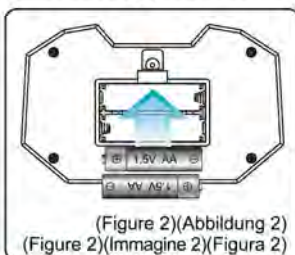
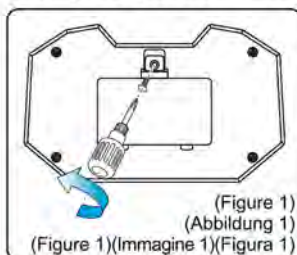
1. Coloque bien las piezas pequeñas desmontables para evitar que las traguen los niños.
2. Si se encuentra luz fuerte el sitio de operación, elija otro sitio.
3. Cuando la fuente de alimentación del control remoto sea baja, reemplace la batería.
4. No deseche el embalaje del producto para evitar la contaminación ambiental.
5. Guarde su robot en un lugar seco y fresco.
6. No guarde el robot cerca del fuego, ni en sitio de alta humedad o de altas temperaturas.
7. Si va a dejar el robot sin uso durante mucho tiempo, cargue la batería regularmente.
8. Las baterías y cargadores recargables no son juguetes.

Precauciones para el uso de la batería

1. El robot utiliza una sola batería recargable de tipo LI-PO 3.7V 350mAh.
2. Se recomienda utilizar dos pilas alcalinas no recargables de 1.5V AA para el control remoto.
3. A la hora de instalar la batería del control remoto, tenga en cuenta que la polaridad de la batería corresponde a lo indicado de polaridad del compartimento de la batería del control remoto.
4. Cuando la batería recargable en el robot está baja, debe cargarse a tiempo bajo la supervisión de un adulto.
5. No se puede usar el control remoto mezclando las baterías nuevas, viejas o diferentes.
6. La batería del control remoto no es recargable y no se puede recargar.
7. Debe retirarlas del control remoto Las baterías del control remoto que se hayan agotado o que se hayan quedado sin energía.
8. No cortocircuite, descomponga, arroje al fuego o al agua las baterías para evitar accidentes o contaminación.
9. Los terminales de alimentación no deben estar en cortocircuito.
10. El voltaje de entrada nominal del adaptador debe coincidir con el voltaje del hogar local, y el voltaje de salida debe coincidir con el voltaje de entrada USB.
11. Durante el proceso de carga, es normal que el cargador y la batería estén a una temperatura leve.

Installing remote control batteries / Batterie der Fernbedienung einlegen / Installer les batteries de la télécommande / Installare la batteria del telecomando / Instalación de las baterías del control remoto

1. The remote control uses two 1.5V AA-size batteries.
 2. With a Phillip screwdriver, unscrew the screw on the battery cover at the bottom of the remote control. (Figure 1)
 3. Put batteries into the battery compartment, with correctly corresponded battery polarities. (Figure 2)
 4. Replace the battery cover and tighten the screws. (Figure 3)
1. Die Fernbedienung benötigt 2 Batterien Nr. 5 (1,5 V AA); (Batterien müssen separat erworben werden)
2. Öffnen Sie mit einem Kreuzschraubendreher die Batterieabdeckung an der Fernbedienung (Abbildung 1);
3. Legen Sie die Batterie in den Batteriefach ein. Die Pole der Batterie sollte korrekt sein (Abbildung 2);
4. Bringen Sie die Batterieabdeckung wieder an und ziehen Sie die Schrauben fest (Abbildung 3).
1. La télécommande a besoin de deux batteries de type No.5 (1.5 V AA); (les batteries doivent être achetées séparément)
2. Utilisez le tournevis sous forme de « + » pour dévisser la vis sur le couvercle des batteries au fond de la télécommande (Figure 1);
3. Installez les batteries dans le compartiment de batterie, et les polarités de batterie doivent correspondre à l'identification correctement (Figure 2);
4. Remettez le couvercle de la batterie et serrez les vis (Figure 3).
1. Il telecomando richiede 2 batterie AA (1,5V AA); (le batterie devono essere acquistate separatamente)
2. Aprire le viti del coperchio della batteria nella parte inferiore del telecomando con il cacciavite a croce (Immagine 1);
3. Installare le batterie nel vano batteria, le polarità delle batterie devono essere corrispondenti correttamente (Immagine 2);
4. Riposizionare il coperchio della batteria e serrare le viti (Immagine 3).
1. El control remoto necesita 2 pilas AA (1.5V); (las baterías se compran por separado.)
2. Use un destornillador Phillips para abrir el tornillo de la tapa de la batería en la parte inferior del control remoto (Figura 1);
3. Inserte la batería en el compartimento de la batería, y tenga con cuidado con las polaridades de la batería (Figura 2);
4. Coloque la tapa de la batería en el control remoto y apriete el tornillo (Figura 3).

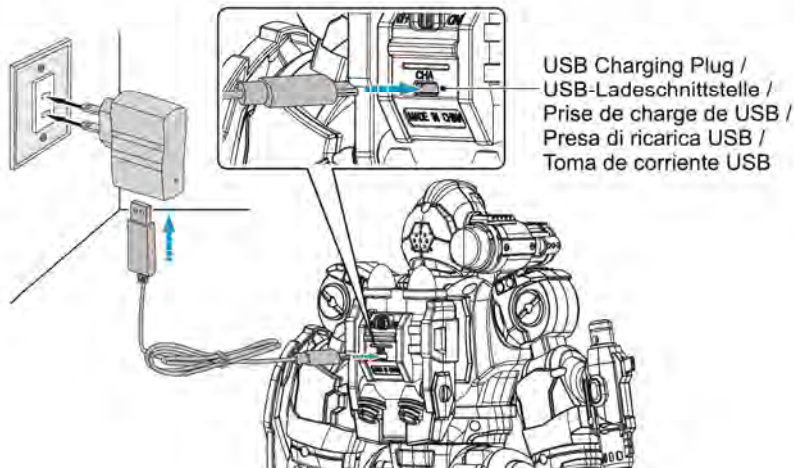


Charging with USB / USB-Aufladen / Charger en USB / Ricarica USB / Carga USB

1. The robot must be fully charged before the first usage to ensure it has sufficient power. If not being used for a long time, the rechargeable battery of the robot will be subject to self-discharge. Overcharging will shorten battery life. Please power off the robot and store it fully charged after use, or when it will not be used for a long time.
2. The robot should not be connected to an undesired power source for charging. Charging Method: Connect the input port of the USB charging cable to a USB-related power supply with an output DC voltage of 5V and a current no less than 500mA. Plug the other end into the charging socket on the back of the robot. The charging time is about 80 minutes.
3. Charging instructions: insert the USB interface of the USB charging cable into the USB interface of the power supply medium with USB interface (such as desktop computer, notebook computer, mobile power supply, USB power adapter, or plug in the power supply through the USB plug). Then insert the other end of USB charging cable into the charging socket on the back of the robot. At this time, the USB charging indicator light will be on and enter the charging state. After a while, the USB charging indicator will go out and the charging is completed.
4. The controlling circuit of the robot is disconnected in the charging mode. The charging indicator of the robot stays lit. The robot will not work. Pressing the power button will also not wake it up. You need to unplug the charging cable from the back of the robot then press the power button to make it work again.

5. The stand-by time after a full charge is 30 days. Charging time is related to the charging current of the adapter. For example, the charging time of a charging current of 500mA is an hour. The usage time is about an hour. (Differs slightly depending on the frequency of operation and the time of movement.)
1. Der Roboter muss vor dem ersten Gebrauch vollständig aufgeladen sein, um eine ausreichende Leistung zu gewährleisten. Wenn der Roboter längere Zeit nicht benutzt wird, wird die wiederaufladbare Batterie des Roboters automatisch entladen. Wenn sie überladen ist, verkürzt sich die Lebensdauer der Batterie. Schalten Sie nach längerer Nichtbenutzung oder nach Gebrauch den Roboter aus, laden Sie ihn vollständig auf und sparen Sie.
 2. Der Roboter kann nicht an eine nicht empfohlene Stromversorgung angeschlossen werden. Ladebedingungen: Verbinden Sie die Eingangsschnittstelle der USB-Ladeleitung mit dem USB-bezogenen Leistungsmedium mit einer Ausgangsspannung von 5V und einem Strom, der größer oder gleich zu 500mA ist, und fügen Sie das andere Ende in die Ladedose auf der Rückseite des Roboters ein; Die Ladezeit beträgt etwa 80-Minuten.
 3. Ladeanweisungen: Stecken Sie die USB-Schnittstelle des USB-Ladekabels in die USB-Schnittstelle des Datenträgers mit USB-Schnittstelle (wie Desktop-Computer, Notebook-Computer, mobile Stromversorgung, USB-Netzteil oder Stecker in die Stromversorgung über den USB-Adapter-Stecker) und legen Sie dann das andere Ende des USB-Ladekabels in die Ladebuchse auf der Rückseite des Roboters. Zu dieser Zeit ist das USB-Ladeanzeiger-Licht immer an und der Roboter gelangt in den Ladezustand. Nach einer gewissen Zeit geht die USB-Ladeanzeige aus und die Ladezeit ist abgeschlossen.
 4. Im Ladezustand ist der robotergesteuerte Stromkreis getrennt, die Roboterladeanzeige leuchtet immer, der Roboter funktioniert nicht und kann nicht durch Drücken des Netzschalters geweckt werden. Sie müssen den Ladestecker auf der Rückseite des Roboters herausziehen, bevor Sie den Netzschalter erneut drücken können, um zu arbeiten.
 5. Nach dem vollständigen Aufladen beträgt die Standby-Zeit 30 Tage. Die Ladezeit bezieht sich auf den Ladestrom des Ladegeräts. Am Beispiel von 500 mAh beträgt die Ladezeit etwa 1 Stunde. Die Nutzungsdauer beträgt ca. 1 Stunde (je nach Betriebsfrequenz und Wirkzeit geringfügig unterschiedlich).
1. Le robot doit être complètement chargé avant d'être utilisé pour la première fois pour assurer une puissance suffisante. Si le robot n'est pas utilisé pendant une longue période, la batterie rechargeable du robot se déchargera automatiquement. Après une longue période de non-utilisation ou après utilisation, veuillez éteindre le robot, charger complètement et économiser.
 2. Le robot ne peut pas être connecté à une source d'énergie non recommandée pour charger. Conditions de charge: connectez l'interface d'entrée du câble de charge USB au support d'alimentation USB avec une tension en courant continu de sortie de 5V et un courant supérieur ou égal à 500mA, et insérez l'autre extrémité dans la prise de charge à l'arrière du robot; Le temps de charge est d'environ 80 minutes.
 3. Description de la charge: branchez le connecteur USB du câble de charge USB dans le connecteur USB du support d'alimentation avec le connecteur USB (comme l'ordinateur de bureau, l'ordinateur portable, l'alimentation mobile, l'adaptateur d'alimentation USB, ou branchez l'alimentation via la prise de transfert USB), puis branchez l'autre extrémité du câble de charge USB dans la prise de charge à l'arrière du robot. À ce moment, l'indicateur de charge USB s'allume normalement et entre dans l'état de charge. Après un certain temps, l'indicateur de charge USB s'éteint et la charge est terminée.
 4. À l'état de charge, le circuit contrôlé par le robot est déconnecté, l'indicateur de charge du robot est toujours allumé, le robot ne fonctionne pas et il ne peut pas être réveillé en appuyant sur le bouton d'alimentation. Vous devez retirer la prise de charge à l'arrière du robot avant de pouvoir appuyer à nouveau sur le bouton d'alimentation pour travailler.
 5. Une fois complètement chargée, l'autonomie en veille est de 30 jours. Le temps de charge est lié au courant de charge du chargeur, en prenant 500mAh comme exemple, le temps de charge est d'environ 1 heure. Le temps d'utilisation est d'environ 1 heure (légèrement différent selon la fréquence de fonctionnement et le temps d'action).
1. Il robot deve essere completamente carico prima di essere utilizzato per la prima volta per garantire una potenza sufficiente. Se il robot non viene utilizzato per un lungo periodo, la batteria ricaricabile del robot si scaricherà automaticamente e, se sovraccaricata, la durata della batteria si ridurrà. Dopo un lungo periodo di non utilizzo o dopo l'uso, spegnere l'alimentazione del robot, caricare completamente e risparmiare.
 2. Il robot non può essere collegato ad un alimentatore non raccomandato per la ricarica. Condizioni di ricarica: collegare l'interfaccia di ingresso della linea di ricarica USB al mezzo di alimentazione collegato USB con la tensione corrente corrente corrente corrente corrente corrente di 5V superiore o uguale a 500mA, e inserire l'altra estremità nella presa di ricarica sul retro del robot; Il tempo di ricarica è circa 80 minuti.
 3. Istruzioni di ricarica: inserire l'interfaccia USB del cavo di ricarica USB nell'interfaccia USB del mezzo di alimentazione con l'interfaccia USB (come computer desktop, notebook, alimentazione mobile, adattatore USB, o collegare l'alimentazione attraverso la spina di adattatore USB), e poi inserire l'altra estremità del cavo di ricarica USB nella presa di ricarica sul retro del robot. In questo momento, la luce di ricarica USB è sempre accesa e il robot entra nello stato di ricarica. Dopo un periodo di tempo, l'indicatore di ricarica USB esce e la ricarica è completata.

4. Nello stato di carica, il circuito controllato dal robot è disconnesso, l'indicatore di carica del robot è sempre acceso, il robot non funziona e non può essere riattivato premendo il pulsante di accensione. Prima di poter premere nuovamente il pulsante di accensione, è necessario estrarre la spina di ricarica sul retro del robot.
 5. Dopo la carica completa, il tempo di attesa è di 30 giorni. Il tempo di ricarica è correlato alla corrente di carica del caricabatterie, prendendo ad esempio 500 mA, il tempo di ricarica è di circa 1 ora. Il tempo di utilizzo è di circa 1 ora (leggermente diverso a seconda della frequenza di funzionamento e del tempo di azione).
1. El robot debe estar completamente cargado antes de utilizarlo por primera vez para garantizar una potencia suficiente. Si el robot no se utiliza durante mucho tiempo, la batería recargable del robot se descargará automáticamente. Después de un largo periodo sin uso o después del uso, apague la alimentación del robot, cárguela completamente y guárdela.
 2. El robot no puede conectarse a una fuente de alimentación no recomendada para cargar. Condiciones de carga: conecte la interfaz de entrada de la línea de carga USB al medio de alimentación relacionado usb con una tensión de corriente continua de salida de 5v y una corriente superior o igual a 500ma, y conecte el otro extremo al enchufe de carga en la parte posterior del robot. El tiempo de carga es de unos 80 minutos.
 3. Instrucciones de carga: conecte la interfaz USB del cable de carga USB a la interfaz USB del medio de alimentación con la interfaz USB (como el ordenador de sobremesa, el ordenador portátil, la fuente de alimentación móvil, el adaptador de alimentación USB, o la fuente de alimentación a través del enchufe de transferencia USB), y luego conecte el otro extremo del cable de carga USB al enchufe de carga en la parte posterior del robot. En este momento, la luz indicadora de carga USB se encenderá y entrará en el Estado de carga. Después de un período de tiempo, el indicador de carga USB se apaga y la carga se completa.
 4. En el estado de carga, el circuito controlado por el robot está desconectado, el indicador de carga del robot siempre está encendido, el robot no funciona y no se puede despertar presionando el botón de encendido. Debe extraer el enchufe de carga en la parte posterior del robot antes de poder presionar el botón de encendido nuevamente para trabajar.
 5. Después de la carga completa, el tiempo de espera son 30 días. El tiempo de carga está relacionado con la corriente de carga del cargador. Tomando 500mA como ejemplo, el tiempo de carga es de aproximadamente 1 hora. El tiempo de uso es de aproximadamente 1 hora (ligeramente diferente según la frecuencia de operación y el tiempo de acción).



3.7V battery has been built into the body

(Battery replacement must be carried out by professionals)

Eine 3,7-V-Batterie wurde in das Gehäuse eingebaut

(Der Batteriewechsel muss von Fachleuten durchgeführt werden)

Les batteries de 3.7V sont déjà met dans le corps du robot.

(Le remplacement des batteries doit être effectué par un professionnel)

La batteria 3,7V è già inserita nel corpo dell'unità

(La sostituzione della batteria dovrebbe essere eseguita da professionista)

La batería de 3.7V ha sido construida dentro del cuerpo del robot.

(El reemplazo de la batería debe ser realizado por técnicos profesionales)

⚠ Notice:

1. Only use the USB charging cable provided by our factory to recharge the robot.
2. The recharging process must be supervised by an adult.

⚠ Achtung:

1. Verwenden Sie zum Aufladen des Roboters nur das werkseitig mitgelieferte USB-Ladekabel.
2. Während des Aufladens muss ein Erwachsener darauf aufpassen.

⚠ Attention:

1. Le robot ne peut être chargé qu'à l'aide du câble de charge de USB fourni par notre usine.
2. Le robot doit être chargé sur la surveillance d'un adulte.

⚠ Attenzione:

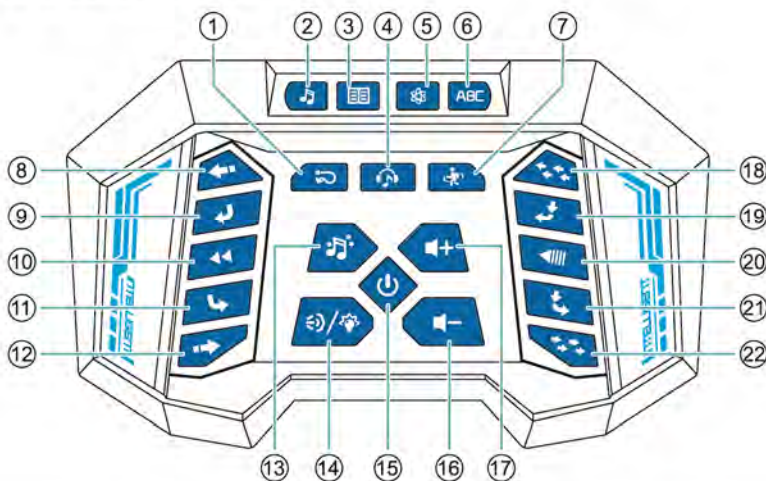
1. È possibile usare solo il cavo di ricarica USB fornito dalla nostra fabbrica per ricaricare il robot.
2. La ricarica deve essere effettuata sotto la supervisione degli adulti.

⚠ Atención:

1. Solo use el cable de carga USB provisto por la fábrica para cargar el robot.
2. Debe estar de supervisión de un adulto durante la carga.

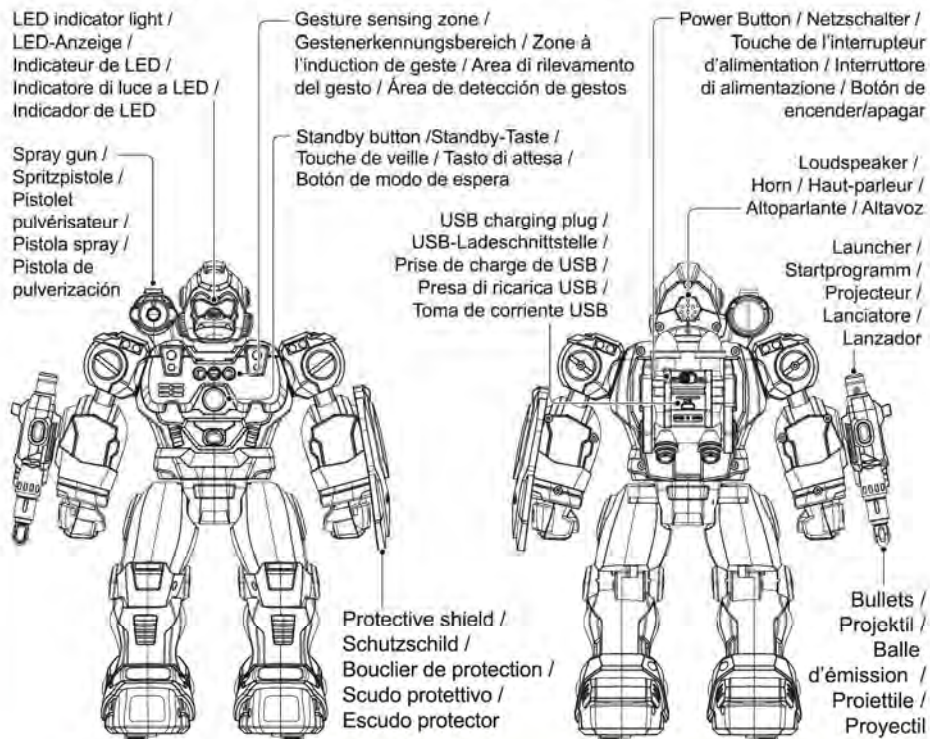
**Function Buttons / Name jeder Funktionstaste / Nom des touches /
Nomi di ogni tasto di funzione / Nombres de las teclas de función**

- Remote control function diagram / Funktionsdarstellung der Fernbedienung /
Figure des fonctions de la télécommande / Immagine della funzione del telecomando /
Ícono de función del control remoto



- | | | | |
|--|---|--|---|
| ① Automatic demonstration / Automatische Präsentation / Démonstration automatique / Presentazione automatica / Presentación automática | ② Nursery rhymes / Kinderlied / Chanson d'enfants / Canzoni per bambini / Canciones infantiles | ③ Stories / Geschichte / Histoire / Storia / Cuentos | ④ Music / Musik / Musique absolue / Musica strumentale/ Música |
| ⑤ Popular science / Populärwissenschaftliche Geschichte / Vulgarisation scientifique / Divulgazione scientifica / Ciencias | ⑥ English / Englisches Lied / Chanson anglaise / Canzone inglese / Canciones en inglés | ⑦ Programming / Programmieren / Programmation / Programmazione / Programación | ⑧ Slide forward / Vorwärts gleiten / Glisser en avant / Scivolare in avanti / Deslizamiento hacia adelante |
| ⑨ Turn left / Links abbiegen / Tourner à gauche / Gira a sinistra / Girar a la izquierda | ⑩ Fast slide forward / Schnell vorwärts gleiten / Glisser rapidement en avant / Scivolare velocemente / Deslizamiento rápido hacia adelante | ⑪ Turn right / Rechts abbiegen / Tourner à droite / Gira a destra / Girar a la derecha | ⑫ Slide backward / Rückwärts gleitet / Glisser en arrière / Scivolare all'indietro / Deslizamiento hacia atrás |
| ⑬ Robot language / Maschine-Sprache/ Langage du robot / Lingua della macchina / Lenguaje de máquina | ⑭ Spray / Spray / Spray / spray / Spray | ⑮ Stop/Standby / Stopp / Standby / Arrêt/ Veille / Arresto/Attesa / Parar / En espera | ⑯ Volume- / Lautstärke - / Volume- / Volume- / Volumen - |
| ⑰ Volume+ / Lautstärke + / Volume+ / Volume+ / Volumen + | ⑱ Step forward / Vorwärts schreiten / Avancer / Avanti a piedi / Avanzar | ⑲ Turn left / Links abbiegen / Tourner à gauche / Gira a sinistra / Girar a la izquierda | ⑳ Fast step forward / Schnell vorwärts schreiten / Avancer rapidement / Avanzamento veloce / Paso rápido hacia adelante |
| ㉑ Turn right / Rechts abbiegen / Tourner à droite / Gira a destra / Girar a la derecha | ㉒ Step backward / Rückwärts schreiten / Reculer / Indietro a piedi / Retroceder | | |

●Robot function button diagram / Darstellung der Funktionstasten vom Roboter /
Figure des touches de fonction du robot / Diagramma schematico dei tasti funzionanti
del robot / Diagrama de las teclas de función del robot



Robot Functions Demonstrations / Funktionsbeschreibung / Démonstration des fonctions du robot / Descrizione della presentazione delle funzioni del robot / Descripción de la presentación de función del robot

1. Power-On: push the switch button on the robot to the "on" position, and the robot will enter the power on state.
1. Einschalten: Drücken Sie den Schaltknopf auf die "On"-Position, und der Roboter wird die Leistung auf dem Zustand eingeben.
1. Démarrage: appuyez sur le bouton d'interrupteur du robot en position « marche » et le robot entre dans l'état de démarrage.
1. Accensione: premi il pulsante di accensione del robot alla posizione di "on", e il robot entrerà nella potenza dello stato.
1. Encender: empuje el botón de encendido del robot a la posición "on", y el robot entrará en el Estado de arranque.

2. Standby: after the robot is turned on, it will automatically play a 3 second startup sound, complete a dance and song, and then call "... Let's play" to enter the standby mode.(Under the standby mode, the robot can receive and accomplish remote controlling commands or recognize and accomplish a gesture command.)
2. Standby: Nach dem Einschalten des Roboters wird automatisch ein 3-Sekunden-Startsound abgespielt, ein Tanz und ein Lied vervollständigt und dann "...Let's play" aufgerufen, um in den Standby-Modus einzutreten.(Im Standby-Zustand kann er Roboter Fernbedienungsbefehle empfangen und ausführen oder Gestenbefehle erkennen und ausführen.)
2. Veille: lorsque le robot est allumé, il joue automatiquement la tonalité de démarrage pendant 3 secondes, puis il termine une danse et une chanson et appelle... "Jouons" en mode veille. (En mode de veille, il peut recevoir et exécuter des commandes télécommandés ou reconnaître et exécuter des indications de geste).
2. Attesa: dopo che il robot è acceso, suonerà automaticamente un terzo suono di avvio, completerà una danza e una canzone, e poi chiamerà "...Let's play" per entrare nella modalità standby.(In stato di attesa, è possibile ricevere e completare i comandi del telecomando o riconoscere per completare i gesti).
2. En espera: después de que el robot se enciende, toca automáticamente el tono de arranque de 3 segundos, completa una Sección de música de baile y la llamada después de la canción "... Vamos a jugar" en modo Standby(En el modo de espera, puede recibir y completar comandos de control remoto, o reconocer y completar comandos de gestos).
3. Sleep: Being not receiving commands under the standby mode for two minutes, after playing a few voice notices, the robot will prompt "System shutting down, let's roll another time" and enters sleep mode. (Neither remote controlling commands nor gesture commands can be recognized during the sleep mode.)
3. Ruhezustand: Innerhalb 2 Minuten nach dem Aufrufen des Standby-Status wird der Roboter ohne Anweisungen in den Ruhezustand wechseln. Dazu wird ein Hinweis ausgesprochen „Das System schaltet jetzt aus und spielen wir beim nächsten Mal“ (Im Ruhezustand kann sich der Roboter keine Fernbedienung sowie Gestenbefehle erkennen).
3. Repos: S'il n'y a aucune instruction pendant 2 minutes en veille, le robot va émettre quelques messages indiquant « Le système va être désactivé, jouez la prochaine fois » et puis entrer dans la mode de repos (Les commandes à distance et de geste ne sont pas reconnues en repos).
3. Sonno: dopo aver entrato in stato di attesa, se non c'è nessun comando per 2 minuti, saranno presenti alcune notifiche di suggerimento "il sistema sta per chiudere, gioca la prossima volta", poi entra in modalità di sonno (impossibile riconoscere i comandi di telecomando e gesto durante il sonno).
3. Suspendido: si no hay instrucciones dentro de los 2 minutos posteriores al ingreso al modo de espera, se insertarán unas indicaciones y dirá "El sistema se apagará. Hasta la próxima vez." para ingresar al modo de suspensión (en este modo no recibe señales del control remoto y los comandos de gestos).

4. Wake-Up: A robot under sleep mode can be woken up by pressing its wake-up button "". It will play the startup sound after it wakes up.
4. Wecken: Im Ruhezustand können Sie durch Drücken auf Wecken-Taste „“ am Roboter den Roboter wecken und er spielt einen Startton ab.
4. Réveil: En mode de repos, vous pouvez appuyer la touche de réveil «» sur le robot pour le réveiller et émettre le son de démarrage.
4. Sveglia: in stato di sospensione, è possibile premere il tasto di sveglia "" sul robot per svegliare e riprodurre il suono di accensione.
4. Despertar: en el modo de suspensión, puede despertar el robot y reproducir el tono de arranque presionando el botón "".
5. Power-Off: in the power on state, push the switch button on the robot to the "off" position, and the robot power is turned off.
5. Herunterfahren: Drücken Sie den Schaltknopf des Roboters in die "Aus"-Position und die Roboterleistung wird ausgeschaltet.
5. Arrêt: lorsque le robot est allumé, appuyez sur le bouton d'interrupteur sur le corps du robot en position « arrêt » et l'alimentation du robot est éteinte.
5. Spegnimento: nello stato di alimentazione, premere il pulsante di interruttore sul robot alla posizione di "spegnimento", e l'alimentazione del robot è spenta.
5. Apagar: en el Estado de arranque, empuje el botón de encendido y apagado del robot a la posición "off" y apague la energía del robot.
6. Step Forward: A short press on button "" will make the robot walk forward for a certain distance, accompanied by a sound effect. Press and hold button "" will keep the robot walking forward, accompanied by a repeat playing sound effect. It will stop when you release the button.
6. Vorwärts schreiten: Drücken Sie kurz „“ und der Roboter läuft eine bestimmte Strecke mit dem Geräusch vorwärts. Drücken Sie „“ lang und der Roboter läuft dauerhaft mit dem wieder abgespielten Geräusch vorwärts. Der Roboter stoppt, wenn die Taste nicht mehr gedrückt wird.
6. Avancer: Appuyez court le bouton «» permet au robot d'avancer une certaine distance avec les effets sonores, appuyez longtemps «» pour que le robot avance sans arrêt et les effets sonores se répètent, le robot s'arrête quand vous lâchez la main.

6. Avanti a piedi: premere brevemente "  " per far andare avanti a piedi il robot per una certa distanza insieme all'effetto sonoro, premere a lungo "  " per far andare avanti il robot in modo continuo mentre l'effetto sonoro viene riprodotto ripetutamente, basta lasciare la mano per fermarlo.
6. Avanzar: presione brevemente "  " para que el robot camine hacia adelante por una cierta distancia, y al mismo tiempo con el efecto de sonido, presione prolongadamente "  " para que el robot avance continuamente. El efecto de sonido se reproduce repetidamente y el robot se detiene hasta que deje de presionar el botón.
7. Step Backward: A short press on button "  " will make the robot walk backward for a certain distance, accompanied by a sound effect. Press and hold button "  " will keep the robot walking backward, accompanied by a repeat playing sound effect. It will stop when you release the button.
7. Rückwärts schreiten: Drücken Sie kurz „  " und der Roboter läuft eine bestimmte Strecke mit dem Geräusch rückwärts. Drücken Sie „  " lang und der Roboter läuft dauerhaft mit dem wieder abgespielten Geräusch rückwärts. Der Roboter stoppt, wenn die Taste nicht mehr gedrückt wird.
7. Reculer: Appuyez court «  » pour que le robot marche en arrière une certaine distance avec les effets sonores, appuyez longtemps «  » pour que le robot marche en arrière sans arrêt et les effets sonores se répètent, le robot s'arrête quand vous lâchez la main.
7. Indietro a piedi: premere brevemente "  " per far tornare indietro a piedi il robot per una certa distanza insieme all'effetto sonoro, premere a lungo "  " per far tornare indietro il robot in modo continuo mentre l'effetto sonoro viene riprodotto ripetutamente, basta lasciare la mano per fermarlo.
7. Retroceder: presione brevemente "  " para que el robot camine hacia atrás durante una cierta distancia, al mismo tiempo con el efecto de sonido, presione prolongadamente "  " para que el robot camine hacia atrás continuamente. El efecto de sonido se reproduce repetidamente y el robot se detiene hasta que deje de presionar el botón.
8. Turn Left: A Short press on button "  " will make the robot turn left for about 90 degrees (left foot turns forward-left, then right foot backward-right), accompanied by a sound effect. Press and hold button "  " will keep the robot turning left, accompanied by a repeat playing sound effect. It will stop when you release the button.

8. Links abbiegen: Drücken Sie kurz „“ und der Roboter biegt ca. 90 Grad nach links (Der rechte Fuß nach vorne dreht sich nach links und dann der linke Fuß nach hinten dreht sich nach rechts) mit dem Geräusch ab. Drücken Sie „“ lang und der Roboter dreht sich dauerhaft mit dem wieder abgespielten Geräusch gegen den Uhrzeigersinn. Der Roboter stoppt, wenn die Taste nicht mehr gedrückt wird.
8. Tourner à gauche: Appuyez court «  » pour faire tourner le robot vers la gauche d'environ 90 degrés (le pied droit tourne en avant-gauche, puis le pied gauche tourne en arrière-droite) avec les effets sonores, appuyez longtemps «  » pour faire tourner le robot sans cesse vers la gauche et les effets sonores se répètent, le robot s'arrête quand vous lâchez la manette.
8. Gira a sinistra: premere brevemente "  " per far girare a sinistra il robot (il piede destro in avanti a sinistra, poi il piede sinistro all'indietro a destra) insieme all'effetto sonoro, premere a lungo "  " per far girare a sinistra il robot in modo continuo mentre l'effetto sonoro viene riprodotto ripetutamente, basta lasciare la mano per fermarlo.
8. Girar a la izquierda: presione brevemente "  " para rotar el robot unos 90 grados a la izquierda (el pie derecho anda a la izquierda, luego el pie izquierdo hacia atrás y a la derecha). Con el efecto de sonido, presione prolongadamente "  " para que el robot se mantenga andando a la izquierda continuamente. El efecto de sonido se reproduce repetidamente y el robot se detiene hasta que deje de presionar el botón.
9. Turn Right: A short press on button "  " will make the robot turn right for about 90 degrees (left foot turns forward-right, then right foot backward-left), accompanied by a sound effect. Press and hold button "  " will keep the robot turning right, accompanied by a repeat playing sound effect. It will stop when you release the button.
9. Rechts abbiegen: Drücken Sie kurz „“ und der Roboter biegt ca. 90 Grad nach rechts (Der linke Fuß nach vorne dreht sich nach Rechts und dann der linke Fuß nach hinten dreht sich nach rechts) mit dem Geräusch ab. Drücken Sie „“ lang und der Roboter dreht sich dauerhaft mit dem wieder abgespielten Geräusch in den Uhrzeigersinn. Der Roboter stoppt, wenn die Taste nicht mehr gedrückt wird.
9. Tourner à droite: Appuyez court «  » pour faire tourner le robot vers la droite d'environ 90 degrés (le pied gauche tourne en avant-droite, puis le pied droit tourne en arrière-gauche) avec les effets sonores, appuyez longtemps «  » pour faire tourner le robot sans cesse vers la droite et les effets sonores se répètent, le robot s'arrête quand vous lâchez la manette.

9. Gira a destra: premere brevemente "  " per far girare a destra il robot (il piede sinistro in avanti a destra, poi il piede destro all'indietro a sinistra) insieme all'effetto sonoro, premere a lungo "  " per far girare a destra il robot in modo continuo mentre l'effetto sonoro viene riprodotto ripetutamente, basta lasciare la mano per fermarlo.
9. Girar a la derecha: presione brevemente "  " para girar el robot unos 90 grados a la derecha (el pie izquierdo anda a la derecha, luego el pie derecho hacia atrás y a la izquierda). Con el efecto de sonido, presione prolongadamente "  " para que el robot se mantenga andando a la derecha continuamente. El efecto de sonido se reproduce repetidamente y el robot se detiene hasta que deje de presionar el botón.
10. Fast Step Forward: A Short press on button "  " will make the robot step forward at a rapid pace for a certain distance, accompanied by a sound effect. Press and hold button "  " will keep the robot fast stepping forward, accompanied by a repeat playing sound effect. It will stop when you release the button.
10. Schnell vorwärts schreiten: Drücken Sie kurz „  " und der Roboter läuft eine bestimmte Strecke mit dem Geräusch schnell vorwärts. Drücken Sie „  " lang und der Roboter läuft dauerhaft mit dem wieder abgespielten Geräusch schnell vorwärts. Der Roboter stoppt, wenn die Taste nicht mehr gedrückt wird.
10. Avancer rapidement: Appuyez court «  » pour que le robot avancer rapidement une certaine distance avec les effets sonores, appuyez longtemps «  » pour que le robot avancer rapidement sans arrêt et les effets sonores se répètent, le robot s'arrête quand vous lâchez la main.
10. Avanzamento veloce: premere brevemente "  " per far andare avanti velocemente il robot per una certa distanza insieme all'effetto sonoro, premere a lungo "  " per far andare avanti velocemente il robot in modo continuo mentre l'effetto sonoro viene riprodotto ripetutamente, basta lasciare la mano per fermarlo.
10. Paso rápido hacia adelante: presione brevemente "  " para hacer que el robot avance rápidamente una cierta distancia. Al mismo tiempo con el efecto de sonido, presione prolongadamente "  " para que el robot avance rápida y continuamente. El efecto de sonido se reproduce repetidamente y el robot se detiene hasta que deje de presionar el botón.
11. Fast Slide Forward: A Short press on button "  " will make the robot quickly slide forward for a certain distance, accompanied by a sound effect. Press and hold button "  " will keep the robot sliding forward quickly, accompanied by a repeat playing sound effect. It will stop when you release the button.

11. Schnell vorwärts gleiten: Drücken Sie kurz „“ und der Roboter gleitet eine bestimmte Strecke mit dem Geräusch schnell vorwärts. Drücken Sie „“ lang und der Roboter gleitet dauerhaft mit dem wieder abgespielten Geräusch vorwärts. Der Roboter stoppt, wenn die Taste nicht mehr gedrückt wird.
11. Glisser rapidement en avant: Appuyez court «  » pour que le robot glisse en avant rapidement une certaine distance avec les effets sonores, appuyez longtemps «  » pour que le robot glisse en avant rapidement sans arrêt et les effets sonores se répètent, le robot s'arrête quand vous lâchez la main.
11. Scivolare velocemente: premere brevemente “  ” per far scivolare avanti velocemente il robot per una certa distanza insieme all'effetto sonoro, premere a lungo “  ” per far scivolare avanti velocemente il robot in modo continuo mentre l'effetto sonoro viene riprodotto ripetutamente, basta lasciare la mano per fermarlo.
11. Deslizamiento rápido hacia adelante: presione brevemente “  ” para que el robot se deslice rápidamente hacia adelante por una cierta distancia. Al mismo tiempo con el efecto de sonido, presione prolongadamente “  ” para que realice el deslizamiento rápido continuamente. El efecto de sonido se reproduce repetidamente y el robot se detiene hasta que deje de presionar el botón.
12. Slide Forward: A short press on button “  ” will make the robot slide forward for a certain distance, accompanied by a sound effect. Press and hold button “  ” will keep the robot sliding forward, accompanied by a repeat playing sound effect. It will stop when you release the button.
12. Vorwärts gleiten: Drücken Sie kurz „“ und der Roboter gleitet eine bestimmte Strecke mit dem Geräusch vorwärts. Drücken Sie „“ lang und der Roboter gleitet dauerhaft mit dem wieder abgespielten Geräusch vorwärts. Der Roboter stoppt, wenn die Taste nicht mehr gedrückt wird.
12. Glisser en avant: Appuyez court «  » pour que le robot glisse en avant une certaine distance avec les effets sonores, appuyez longtemps «  » pour que le robot glisse en avant sans arrêt et les effets sonores se répètent, le robot s'arrête quand vous lâchez la main.
12. Scivolare in avanti: premere brevemente “  ” per far scivolare in avanti il robot per una certa distanza insieme all'effetto sonoro, premere a lungo “  ” per far scivolare avanti il robot in modo continuo mentre l'effetto sonoro viene riprodotto ripetutamente, basta lasciare la mano per fermarlo.

12. Deslizamiento hacia adelante: presione brevemente "  " para que el robot se deslice hacia adelante a cierta distancia. Al mismo tiempo con el efecto de sonido, presione prolongadamente "  " para que el robot se deslice hacia adelante continuamente. El efecto de sonido se reproduce repetidamente y el robot se detiene hasta que deje de presionar el botón.
13. Slide Backward: A short press on button "  " will make the robot slide backward for a certain distance, accompanied by a sound effect. Press and hold button "  " will keep the robot sliding backward, accompanied by a repeat playing sound effect. It will stop when you release the button.
13. Rückwärts gleitet: Drücken Sie kurz „  “ und der Roboter gleitet eine bestimmte Strecke mit dem Geräusch rückwärts. Drücken Sie „  “ lang und der Roboter gleitet dauerhaft mit dem wieder abgespielten Geräusch rückwärts. Der Roboter stoppt, wenn die Taste nicht mehr gedrückt wird.
13. Glisser en arrière: Appuyez court «  » pour que le robot glisse en avant une certaine distance avec les effets sonores. Appuyez longtemps «  » pour que le robot glisse en arrière sans arrêt et les effets sonores se répètent, le robot s'arrête quand vous lâchez la main.
13. Scivolare all'indietro: premere brevemente "  " per far scivolare all'indietro il robot per una certa distanza insieme all'effetto sonoro, premere a lungo "  " per far scivolare all'indietro il robot in modo continuo mentre l'effetto sonoro viene riprodotto ripetutamente, basta lasciare la mano per fermarlo.
13. Deslizamiento hacia atrás: presione brevemente "  " para que el robot se deslice hacia atrás a cierta distancia. Al mismo tiempo con el efecto de sonido, presione prolongadamente "  " para que el robot se deslice continuamente hacia atrás. El efecto de sonido se reproduce repetidamente y el robot se detiene hasta que deje de presionar el botón.
14. Turn Left: A Short press on button "  " will make the robot turn left for about 90 degrees (the left foot turns backward-right, the right foot moves forward-left at the same time), accompanied by a sound effect. Press and hold button "  " will keep the robot turning left, accompanied by a repeat playing sound effect. It will stop when you release the button.

14. Links abbiegen: Drücken Sie kurz „“ und der Roboter biegt ca. 90 Grad nach links (Der linke Fuß nach hinten dreht sich nach Rechts und dann der rechte Fuß nach vorne dreht sich nach links) mit dem Geräusch ab. Drücken Sie „“ lang und der Roboter dreht sich dauerhaft mit dem wieder abgespielten Geräusch gegen den Uhrzeigersinn. Der Roboter stoppt, wenn die Taste nicht mehr gedrückt wird.
14. Tourner à gauche: Appuyez court «  » pour faire tourner le robot vers la gauche d'environ 90 degrés (le pied gauche tourne en arrière-droite, puis le pied droit tourne en avant-gauche) avec les effets sonores, appuyez longtemps «  » pour faire tourner le robot sans cesse vers la gauche et les effets sonores se répètent, le robot s'arrête quand vous lâchez la man.
14. Girare a sinistra: premere brevemente “  ” per far girare a sinistra a circa 90 gradi il robot (il piede sinistro all'indietro a destra, poi il piede destro in avanti a sinistra) insieme all'effetto sonoro, premere a lungo “  ” per far girare a sinistra il robot in modo continuo mentre l'effetto sonoro viene riprodotto ripetutamente, basta lasciare la mano per fermarlo.
14. Girar a la izquierda: presione brevemente “  ” para rotar el robot unos 90 grados a la izquierda (el pie izquierdo se mueve hacia atrás y hacia la derecha, y a la vez, el pie derecho hacia adelante y hacia la izquierda). Al mismo tiempo con el efecto de sonido, presione prolongadamente “  ” para que el robot ande a la izquierda continuamente. El efecto de sonido se reproduce repetidamente y el robot se detiene hasta que deje de presionar el botón.
15. Turn Right: A Short press on button “  ” will make the robot turn left for about 90 degrees (the right foot turns backward-left, the left foot moves forward-right at the same time), accompanied by a sound effect. Press and hold button “  ” will keep the robot turning right, accompanied by a repeat playing sound effect. It will stop when you release the button.
15. Rechts abbiegen: Drücken Sie kurz „“ und der Roboter biegt ca. 90 Grad nach rechts (Der rechte Fuß nach hinten dreht sich nach Links und dann der linke Fuß nach vorne dreht sich nach rechts) mit dem Geräusch ab. Drücken Sie „“ lang und der Roboter dreht sich dauerhaft mit dem wieder abgespielten Geräusch in den Uhrzeigersinn. Der Roboter stoppt, wenn die Taste nicht mehr gedrückt wird.

15. tourner à droite: Appuyez court "  " pour faire tourner le robot vers la droite d'environ 90 degrés (le pied droit tourne en arrière-gauche, puis le pied gauche tourne en avant-droite) avec les effets sonores, appuyez longtemps "  " pour faire tourner le robot sans cesse vers la droite et les effets sonores se répètent, le robot s'arrête quand vous lâchez la man.

15. Girare a destra: premere brevemente "  " per far girare a destra a circa 90 gradi il robot (il piede destro all'indietro a sinistra, poi il piede sinistro in avanti a destra) insieme all'effetto sonoro, premere a lungo "  " per far girare a destra il robot in modo continuo mentre l'effetto sonoro viene riprodotto ripetutamente, basta lasciare la mano per fermarlo.

15. Girar a la derecha: presione brevemente "  " para rotar el robot unos 90 grados hacia la derecha (el pie derecho se mueve hacia atrás y hacia la izquierda, y a la vez, el pie izquierdo gira hacia adelante y hacia la derecha). Al mismo tiempo con el efecto de sonido, presione prolongadamente "  " para que el robot ande a la derecha continuamente. El efecto de sonido se reproduce repetidamente y el robot se detiene hasta que deje de presionar el botón.

16. Adjusting Volume :

(1). On receiving Volume+ "  " signal, the volume will go up gradually.

(2). On receiving Volume- "  " signal, the volume will go down gradually.

16. Lautstärkeregelung

(1) Nach dem Empfang des Lautstärkesignals + „  " erhöht sich die Lautstärke allmählich.

(2) Nach dem Empfang des Lautstärkesignals - „  " verringert sich die Lautstärke allmählich.

16. Réglage du volume

(1) En recevant le signal de volume + «  », le son augmente progressivement.

(2) En recevant le signal de volume - «  », le son diminue progressivement.

16. Regolare il volume

(1) Dopo aver ricevuto il segnale del volume + "  ", il suono aumenta gradualmente.

(2) Dopo aver ricevuto il segnale del volume - "  ", il suono diminuisce gradualmente.

16. Ajuste de volumen

(1). Al recibir la señal de volumen + "  ", el sonido aumenta gradualmente.

(2). Al recibir la señal de volumen "  ", el sonido baja gradualmente.

17. Stop/Standby: On receiving the stop signal of " , the robot will immediately stop the current function neglecting whatever mode it is on, and enters the standby mode.
17. Stopp / Standby: Nach dem Empfang des Stoppsignals „ , stoppt der Roboter sofort die aktuelle Funktion und wechselt von irgendeinem Status in den Standby-Zustand.
17. Arrêt/Veille: En recevant le signal d'arrêt « , le robot, n'importe quel que soit son état, arrête immédiatement sa fonction actuelle et passe en veille.
17. Arresto/Attesa: dopo aver ricevuto il segnale di arresto " , il robot interromperà immediatamente la funzione attuale ed entrerà in stato di attesa indipendentemente dallo stato attuale.
17. Parar / En espera: al recibir la señal de paro " , parará inmediatamente los trabajos actuales y el robot entrará en el modo de espera sin importar el estado del que esté.
18. Robot language: Signal " , triggers the robot language recognition. The robot will turn on its microphone and make the movements according to the robot languages it recognized. (There are totally five robot languages to choose from.)
18. Maschinensprache: Nach dem Empfang des Signals „ , zum Auslösen der Maschinensprache schaltet der Roboter das Mikrofon ein, um die Maschinensprache abzuspielen, während der Roboter die entsprechende Aktion ausführt. (Es stehen fünf Maschinensprachen zur Auswahl)
18. Langage robotique: En recevant le signal « , déclenchant le langage robotique, le robot allume le microphone et émet le langage robotique, tandis que le robot font l'action correspondante. (Cinq genres de langage robotique sont disponibles au total)
18. Lingua della macchina: dopo aver ricevuto il segnale " , che attiva la lingua della macchina, il robot attiva il microfono per riprodurre la lingua della macchina mentre il robot risponde con il gesto corrispondente nello stesso tempo. (Ci sono 5 lingue della macchina disponibili da scegliere)
18. Lenguaje de máquina: al recibir la señal de activación del lenguaje de máquina " , el robot activa el micrófono para reproducir el lenguaje de máquina, y mientras tanto, el robot realiza la acción correspondiente. (Cinco lenguajes de máquina para elegir.)

19. Automatic demonstration: after receiving the "  " triggering demonstration signal, the robot sends out the voice of "let's dance together" to enter the song and dance state and follow the song spray state. After the demonstration is completed, it will be in standby. (There are three songs and dances to choose from)
19. Automatische Demonstration: Nach dem Empfang des "  " Trigger-Demonstrations-Signals sendet der Roboter die Stimme von "Viel Spaß, lasst uns zusammen tanzen" und tritt dann in den Sing- und Tanzzustand und Songspray ein. Nach der Demonstration wird der Roboter in den Standby-Zustand eintreten (Es gibt drei Lieder und Tänze zu wählen)
19. Démonstration automatique: après avoir reçu le signal de démo de déclenchement "  ", le robot envoie la voix "amusez - vous et dansons ensemble" et entre dans l'état de chant et de danse et de pulvérisation avec la chanson. Une fois la démo terminée, il entre en mode veille. Il y a trois chansons et danses à choisir)
19. Presentazione automatica: dopo aver ricevuto il segnale di dimostrazione "  ", il robot invierà la voce di "divertirsi, ballare insieme" e poi entrare nello stato di canto e danza e canto spruzzo. Dopo la dimostrazione, il robot entrerà nello stato di standby (Ci sono tre canzoni e danze tra cui scegliere)
19. Presentación automática: después de recibir la señal de demo de activación "  ", el robot emite la voz "Vamos a bailar juntos por diversión" y luego entra en el Estado de canto y baile y spray con la canción. Después de la demo, entra en modo de espera. Hay tres canciones y bailes para elegir)
20. Nursery Rhymes Mode: On receiving the signal "  ", which triggers the nursery rhymes mode, the robot will make a short speech and enter singing and dancing mode. Upon completion, it will enter the standby mode. (There are five nursery rhymes to choose from.)
20. Kinderliedmodus: Nach dem Empfang des „  " Kinderliedsignals wechselt der Roboter nach dem Sprechen eines kurzen Satzes in einen Gesangs- und Tanzzustand und nach Abschluss der Demonstration in den Standby-Modus. (Es stehen fünf Kinderlieder zur Auswahl)
20. Mode «chanson d'enfants»: En recevant le signal «  » déclenchant les chansons d'enfants, le robot prononce une brève phrase et passera à l'état de chant et de danse, puis à la veille après la présentation. (Cinq chansons d'enfants sont disponibles)

20. Modalità di canzone per bambini: dopo aver ricevuto il segnale "  " che attiva la canzone per bambini, il robot parla una frase breve prima di entrare in stato di canto e danza, dopo aver completato la presentazione, entra in attesa. (Ci sono 5 canzoni per bambini disponibili da scegliere)
20. Modo de canciones infantiles: al recibir la señal de canciones infantiles "  ", el robot dirá una frase corta y entrará en el modo de canto y baile. Entrará en modo de espera después de terminar la presentación. (Cinco canciones infantiles para elegir.)
21. Story Mode: On receiving the signal "  ", which triggers the story mode, the robot will start telling a story and demonstrate with dances. Upon completion, it will enter the standby mode. (There are two stories to choose from.)
21. Geschichte-Modus: Nach dem Empfang von „  ", das Signal zum Auslösen der Geschichte, tritt der Roboter in die Demonstration für Geschichte ein und danach wechselt es in den Standby-Modus. (Es stehen 2 Geschichten zur Auswahl)
21. Mode de histoire: En recevant le signal «  » déclenchant les histoires, le robot passe à l'état de histoire et présente en dansant, puis entre à la veille après la présentation. (Deux histoires sont disponibles)
21. Modalità di storia: dopo aver ricevuto il segnale "  " che attiva la narrazione, il robot inizia a raccontare e spiegare la storia mentre rappresenta in danza, dopo aver completato la presentazione, entra in attesa. (Ci sono 2 storie disponibili da scegliere)
21. Modo de cuentos: al recibir la señal de cuentos "  ", el robot empezará a presentar los cuentos con baile, y entrará en modo de espera después de terminar la presentación. (Dos historias para elegir.)
22. Music Mode: On receiving the signal "  ", which triggers the music mode, the robot will enter the music mode and demonstrate with dances.
22. Musikmodus: Nach dem Empfang von „  ", das Signal zum Auslösen des Musikmodus, tritt der Roboter in die Demonstration für Musikmodus ein und danach wechselt es in den Standby-Modus. (Es stehen 8 reine Musik zur Auswahl)
22. Mode de musique absolue: En recevant le signal «  » déclenchant la musique absolue, le robot passe à l'état de musique absolue et présente en dansant, puis entre à la veille après la présentation. (Huit musiques absolues sont disponibles)
22. Modalità di musica strumentale: dopo aver ricevuto il segnale "  " che attiva la musica strumentale, il robot entra in musica strumentale e rappresenta in danza, dopo aver completato la presentazione, entra in attesa. (Ci sono 8 musiche strumentali disponibili da scegliere)

22. Modo de música: al recibir la señal de música "  ", el robot reproducirá una pieza de música pura con baile, y entrará en modo de espera después de terminar la presentación. (Ocho piezas de música para elegir.)
23. Popular Science Mode: On receiving the signal "  ", which triggers the popular science mode, the robot will enter the popular science mode and demonstrate with dances. Upon completion, it will enter the standby mode. (There are four pieces of popular science knowledge to choose from.)
23. Modus der populärwissenschaftlichen Geschichte: Nach dem Empfang von „  “, das Signal zum Auslösen der populärwissenschaftlichen Geschichte, tritt der Roboter in die Demonstration für populärwissenschaftliche Geschichte und Tänze ein und danach wechselt es in den Standby-Modus, (Es stehen 4 populärwissenschaftliche Geschichte Auswahl)
23. Mode de vulgarisation scientifique: En recevant le signal «  » déclenchant le vulgarisation scientifique, le robot passe à l'état de vulgarisation scientifique et présente en dansant, puis entre à la veille après la présentation. (Quatre présentations des vulgarisations scientifiques sont disponibles)
23. Modalità di divulgazione scientifica: dopo aver ricevuto il segnale "  " che attiva la divulgazione scientifica, il robot entra in divulgazione scientifica e rappresenta in danza, dopo aver completato la presentazione, entra in attesa. (Ci sono 4 divulgazioni scientifiche disponibili da scegliere)
23. Modo de ciencias: al recibir la señal de ciencia "  ", el robot empezará a explicar la teoría de ciencias con baile, y entrará en modo de espera después de la presentación. (Hay 4 piezas de explicación de teoría científica para elegir.)
24. English Learning Mode: On receiving the signal "  ", which triggers the English learning mode, the robot will enter the English learning mode and demonstrate with dances. Upon completion, it will enter the standby mode. (There are 6 kinds of English learning to choose from)
24. Abspielmodus für englische Lieder: Nach dem Empfang des „  “ Signals zum Abspielen der englischen Lieder wechselt der Roboter in das automatische Abspielen der englischen Lieder und wechselt nach dem Abspielen in den Standby-Modus.(es gibt 6 Arten von Englisch zu wählen)

24. Mode de chanson anglaise: En recevant le signal «  » déclenchant la mode de chanson anglaise, le robot joue les chansons anglaises automatiquement puis entre à la veille après l'émission. (il y a 6 types d'apprentissage de l'anglais à choisir)
24. Modalità di canzone inglese: dopo aver ricevuto il segnale "  " che attiva la canzone inglese, il robot inizia a riprodurre la canzone inglese, dopo aver completato la riproduzione, entra in attesa. (ci sono sei tipi di inglese imparare a scegliere tra)
24. Modo de reproducción de canciones en inglés: al recibir la señal del modo de canción en inglés "  ", el robot empezará a reproducir automáticamente canciones en inglés y entrará en modo de espera después de la reproducción. (hay 6 clases de inglés para elegir)
25. Programming Mode: Pressing button "  " will trigger and enter the programming mode. In the meantime, the robot will beep twice and wait for the program. Now you may press any other programmable function buttons on the remote control to program, then press the programming trigger button "  " again. The robot will beep once and start running the programmed functions in order. (Please Note: the Stop button "  ", Volume+ button "  ", Volume- button "  ")
25. Programmiermodus: Drücken Sie die Programmiertaste „  " einmal, um in den Programmiermodus zu gelangen. Gleichzeitig klingt der Roboter „Piep, Piep“ und wechselt in den zu bearbeitenden Zustand. Klicken Sie zu diesem Zeitpunkt die zu bearbeitende Funktionstaste, um zu programmieren. Drücken Sie danach die Programmiertaste „  " erneut und der Roboter klingt „Piep“. Dann darf die programmierten Funktionen ausgeführt werden. (Hinweis: Stopptaste „  ", Lautstärke + Taste „  " / Lautstärke - Taste „  " kann nicht programmiert werden)
25. Mode de programmation: Déclenchez une fois la touche de programmation «  » pour entrer dans le mode de programmation, en même temps le robot prononce « tut tut » et entre à l'état de l'attente de programmation, à ce moment, en appuyant à volonté une autre touche programmée sur la télécommande, la touche de programmation «  » est déclenchée à nouveau, après avoir prononcé « tut », le robot exécute les fonctions programmées dans l'ordre. (Note: les touches de Arrêt «  », Volume + «  » / Volume - «  » ne doivent pas être codées)
25. Modalità di programmazione: attiva il tasto di programmazione "  ", entra in modalità di programmazione, nello stesso tempo il robot emette un segnale acustico due volte, entra in attesa di programmazione. In questo momento, premere un qualsiasi altro tasto di funzione sul telecomando che può essere modificato per programmazione, attiva di nuovo il tasto di programmazione "  ", il robot emette un segnale acustico, esegue la funzione programmata in ordine. (nota: il tasto di arresto "  ", il tasto di volume+ "  " / volume- "  ", non possono essere modificati)

25. Modo de programación: presione una vez la tecla de programación "  " para activar el modo de programación, el robot emitirá los pitidos dos veces y entrará en el modo de programación. En este momento, haciendo clic a cualquier botón en el control remoto, se puede programar para reactivar la tecla de programación "  ". Después dar un pitido, el robot ejecutará las funciones programadas en secuencia. (Nota: no se pueden editar las teclas "  ", volumen + "  "/ volumen - "  ")

26. Gesture Sensing: The gesture sensing is only functional under the standby mode. You may make gesture commands in front of the robot's chest, including turn left, turn right, step forward, and step backward. The robot will execute accordingly upon a command.

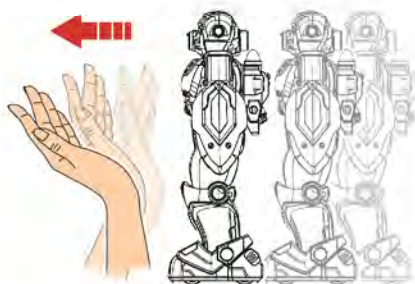
26. Gestenerkennung: Der Roboter kann die Gestenerkennungsfunktion nur im Standby-Zustand ausführen. Mit Ihrer Hand können Sie Gestenanweisungen nach links, rechts, vorwärts und rückwärts vor dem Roboter senden. Der Roboter empfängt und führt die entsprechenden Anweisungen aus.

26. Induction de geste: La fonction de reconnaissance des gestes ne peut être assurée que par le robot en mode de veille, vous pouvez utiliser votre main devant la poitrine du robot pour transmettre des instructions de geste de tourner à gauche, tourner à droite, avancer et reculer, le robot peut les recevoir et exécuter ces instructions correspondantes.

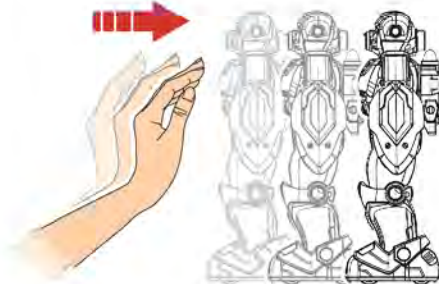
26. Rilevamento di gesti: il robot può completare la funzione di riconoscimento dei gesti in stato di attesa, è possibile fare istruzioni dei gesti con la mano davanti al petto del robot, per esempio a sinistra, a destra, in avanti e all'indietro. Il robot riceve ed esegue le istruzioni corrispondenti.

26. Detección de gestos: el robot puede activar la función de detección de gestos solo en el modo de espera. Puede usar su mano para hacer instrucciones de gestos en el cofre del robot para que ande hacia la izquierda o a la derecha, hacia adelante o atrás. El robot recibirá las señales y ejecutará las instrucciones correspondientes.

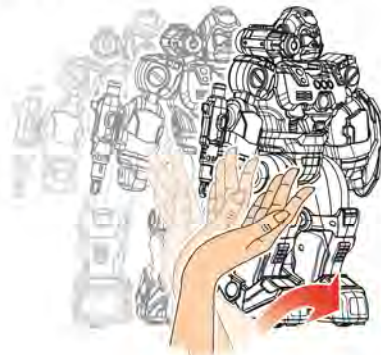
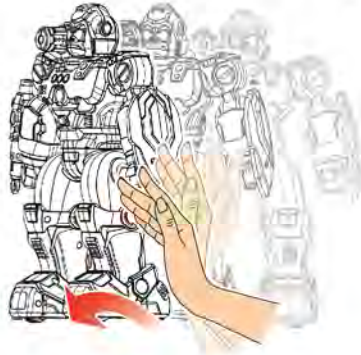
(1). Gesture Sensing - Step Forward /
Gestenerkennung - Vorwärts /
Induction de geste - Avancer /
Rilevamento di gesti-avanti /
Gesto de detección - hacia adelante



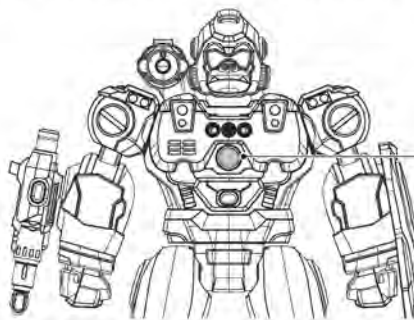
(2). Gesture Sensing - Step Backward /
Gestenerkennung - Rückwärts /
Induction de geste - Reculer /
Rilevamento di gesti-indietro /
Gesto de detección - hacia atrás



- (3). Gesture Sensing - Turn Left/Right / Gestenerkennung - links / rechts abbiegen / Induction de geste - Tourner à gauche/Tourner à droite / Rilevamento di gesti-a sinistra/a destra / Detección de gestos - girar a la izquierda / girar a la derecha



27. Standby Button: All the sounds and movements will be terminated when this button "●" is pressed under any circumstances. This button will bring the robot into the gesture sensing mode. (This button will function as the wake-up button under the sleep mode.)
27. Standby-Taste: Durch Auslösen der Taste „●“ in einem beliebigen Zustand werden alle Geräusche und Aktionen gestoppt und der Gestenerkennungsmodus aufgerufen. (Wecktaste im Ruhezustand)
27. Touche de veille: Déclencher cette touche « ● » dans n'importe quel état peut arrêter tous les sons et mouvements et entrer en mode d'induction de geste. (Déclencher la touche de réveil dans le mode de repos)
27. Tasto di attesa: in qualsiasi stato attiva il tasto "●" per smettere tutti i suoni e tutte le azioni, entra in modalità di rilevamento di gesti. (è il tasto di sveglia in stato di sonno)
27. Botón de espera: al activar el botón "●" en cualquier modo, pararán todos los sonidos y acciones y el robot entrará en modo de detección de gestos. (Funciona como botón de despertar en el modo de suspensión.)



Standby Button / Standby-Taste /
Touche de veille / Tasto di attesa /
Botón de espera

28. Add water:

- (1). As shown in Figure 1, press and hold the water tank cover switch, and then open the water tank cover.
- (2). As shown in Figure 2, use a dropper to add about 4 ml clean water to the water tank (pay attention to observe the water volume, and do not overflow)

(3). Cover the water tank

28. Wasser hinzufügen:

- (1). Wie in Abbildung 1 dargestellt, drücken Sie und halten Sie den Deckelschalter des Wassertanks und öffnen Sie dann den Deckel des Wassertanks.
- (2). Wie in Abbildung 2 gezeigt, fügen Sie dem Wassertank mit einem Tröpfchen etwa 4 ml sauberes Wasser hinzu (beachten Sie die Kapazität des zugesetzten Wassers und füllen Sie es nicht zu hoch)

(3). Den Wassertank bedecken

28. Ajouter de l'eau propre:

- (1). Comme le montre la figure 1, appuyez et maintenez l'interrupteur du couvercle du réservoir d'eau, puis ouvrez le couvercle du réservoir d'eau.
- (2). Comme le montre la figure 2, ajoutez environ 4 ml d'eau propre dans le réservoir d'eau à l'aide d'une goutte - à - goutte (observer la capacité de remplissage et ne pas surcharger)

(3). Couvrir le réservoir d'eau

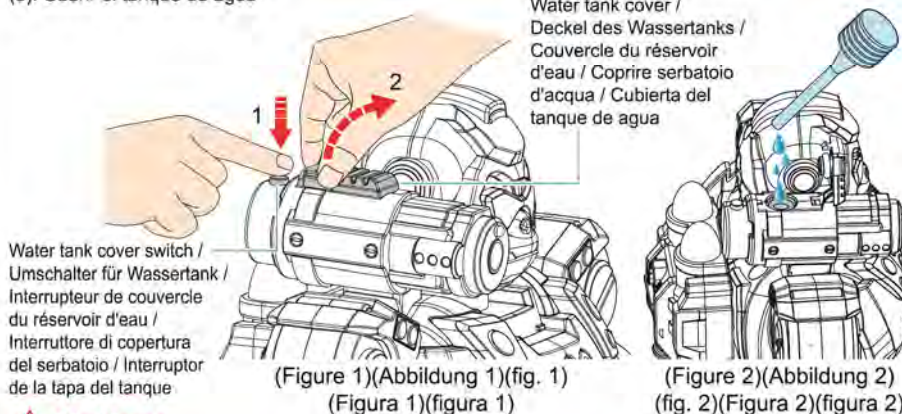
28. Aggiungere acqua:

- (1). Come mostrato nella figura 1, premere e tenere l'interruttore di copertura del serbatoio dell'acqua, e poi aprire il coperchio del serbatoio dell'acqua.
- (2). Come mostrato nella figura 2, utilizzare una goccia per aggiungere circa quattro ml acqua pulita al serbatoio dell'acqua (prestare attenzione a osservare il volume dell'acqua, e non sorvolare)

(3). Coprire il serbatoio d'acqua

28. Añadir agua:

- (1). Como se muestra en la figura 1, mantenga pulsado el interruptor de la tapa del tanque y abra la tapa del tanque.
- (2). Como se muestra en la figura 2, agregue aproximadamente 4 ml de agua limpia al tanque de agua con un gotero (tenga en cuenta que la capacidad de añadir agua no debe ser excesiva).
- (3). Cubrir el tanque de agua



⚠ Notice:

1. The water in the spray gun must be clean and free of impurities.
2. Please don't fill the water too full to prevent overflow and immersion into the circuit board, resulting in short circuit.

⚠ Achtung:

1. Das in die Spritzpistole injizierte Wasser sollte sauber und frei von Verunreinigungen sein.
2. Bitte füllen Sie das Wasser nicht zu voll, um Überlaufen und Eintauchen in die Leiterplatte zu verhindern, was zu Kurzschluss führt.

⚠ Attention:

1. L'eau propre injectée dans le pistolet pulvérisateur doit être propre et exempte d'impuretés.
2. Ne pas remplir trop d'eau propre pour empêcher le débordement de s'infiltrer dans la carte de circuit, ce qui pourrait entraîner un court - circuit.

⚠ Attenzione:

1. L'acqua iniettata nella pistola spray deve essere pulita e priva di impurità.
2. Per favore, non riempire l'acqua troppo piena per evitare il sovraccarico e l'immersione nel circuito, con conseguente cortocircuito.

⚠ Atención:

1. Llene la pistola de pulverización con agua limpia y libre de impurezas.
2. Por favor, no llene el agua para evitar que se derrame en el tablero de circuitos, causando cortocircuitos.

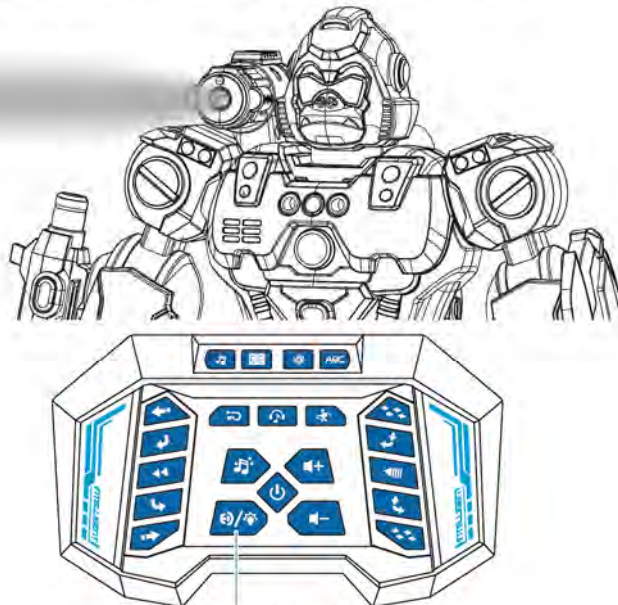
29. Spray button: trigger the "  " spray button, you can choose to turn on and off the spray function (by default opening the spray for 10 seconds, automatically turn off the spray).

29. Spray button: Trigger the "  " spray button, you can choose to turn on and off the spray function (the default is to turn off the spray after 10 seconds).

29. Bouton - poussoir de pulvérisation: le bouton - poussoir de pulvérisation "  " est activé pour activer et désactiver la fonction de pulvérisation (par défaut, le pulvérisateur est automatiquement désactivé 10 secondes après l'activation du pulvérisateur).

29. Pulsante Spray: attivare il pulsante "  " spray, è possibile scegliere di attivare e disattivare la funzione spray (il valore predefinito è spento dopo 10 secondi, spegne automaticamente lo spray).

29. Botón de pulverización: el botón de pulverización "  " se activa para activar y desactivar la función de pulverización opcionalmente (después de 10 segundos de encendido por defecto, la pulverización se apaga automáticamente).



Spray / Spray / Spray / spray / Spray

•Solutions to possible problems / Leitfaden zur Problemlösung /
Guide de résolution de problème / Guida di risoluzione dei problemi /
Solución de problemas

Symptom / Problem / Problèmes/ Problemi / Problemas	Cause / Grund / Causes / Cause / Motivos	Correction / Behebung / Solutions / Risoluzione / Soluciones
The remote control fails to function / Die Fernbedienung unktioniert nicht / La télécommande ne fonctionne pas / Impossibile controllare il telecomando / El control remoto no funciona	1. Fail to put the battery into the right electrodes. 1. Die Batterie wird umgekehrt eingelegt. 1. Les batteries ne sont pas installées conformément aux polarités. 1. La batteria non è inserita correttamente secondo le polarità. 1. La batería no está insertada correctamente según la polaridad.	1. Check and make sure that the battery is put in according to the signs of the electrodes on the battery box. 1. Prüfen und stellen sicher, dass die Batterie mit den positiven und negativen Elektroden richtig eingelegt wird. 1. Vérifier et assurer que les batteries sont installées conformément aux polarités positives et négatives indiquées sur le compartiment de batterie. 1. Controllare e assicurarsi che la batteria sia inserita secondo la polarità positiva e la polarità negativa indicate dalla scatola della batteria. 1. Verifique y asegúrese de que la batería esté insertada correctamente de acuerdo con las polaridades positiva y negativa indicadas en el compartimento de la batería.
	2. Low battery. 2. Batteriekapazität zu niedrig. 2. L'alimentation de batterie n'est pas suffisante. 2. La batteria è scarica. 2. Energía baja de batería.	2. Replace with new batteries. 2. Batterie ersetzen. 2. Remplacer des batteries nouvelles. 2. Sostituire una nuova batteria. 2. Reemplace con baterías nuevas.
The robot is out of control / Der Roboter reagiert nicht / Le robot ne peut pas être contrôlé / Impossibile controllare il robot / No se puede controlar el robot	1. Low battery. 1. Batteriekapazität zu niedrig. 1. L'alimentation de batterie n'est pas suffisante. 1. La batteria è scarica. 1. Energía baja de batería.	1.Recharge when it is running low. 1. Laden die Batterie auf 1. Recharger les batteries rechargeables 1. Ricaricare nuovamente il gruppo delle batterie ricaricabili 1. Recargue la batería recargable.
	2. The robot sounds unclear and its body dimly lit. 2. Die Sprache vom Roboter ist nicht deutlich und das Licht ist dunkel. 2. Le robot ne parle pas clairement et les lumières sont sombres sur son corps. 2. La voce del robot non è chiara, è oscuro il corpo del robot. 2. No se oye bien la voz del robot y las luces de su cuerpo son tenues.	2.Recharge when it is running low. 2. Laden die Batterie auf 2. Recharger les batteries rechargeables 2. Ricaricare nuovamente il gruppo delle batterie ricaricabili 2. Recargue la batería recargable.

FCC Statement:

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

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 to 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 an experienced radio/TV technician for help.