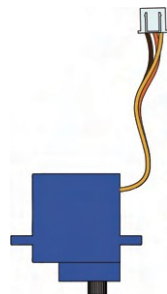


2.0

PenguinBot

ELEGOO

Seznam dílů



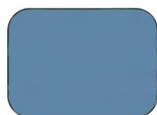
SG90 * 4 ks



Reproduktory * 2 ks



Křížový šroubovák * 1 ks



Protiskluzové samolepky * 2 ks



Box na baterie (s lithiovými bateriemi) * 1 ks



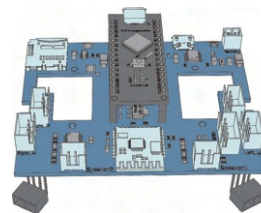
Kabel USB * 1 ks



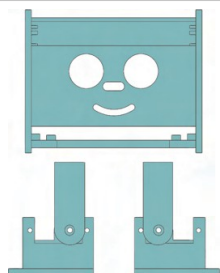
Ultrazvukový senzor * 1 ks



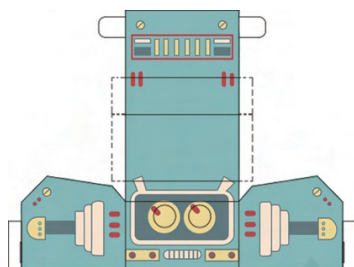
Kabel 4P * 1 ks



Hlavní deska/řídící deska * 1 ks



Pouzdro * 1 ks



Kryty hlavy * 6 ks



Spojovací díly * 3 ks



Spojovací díly * 3 ks (1 náhradní díl)



Šrouby M2 * 2 ks



Samořezný šroub M2*5 * 5 ks (1 náhradní díl)



Samořezný šroub M2.6*8 * 5 ks (1 náhradní díl)

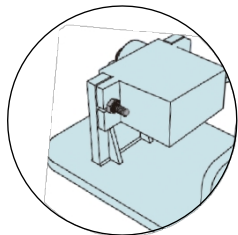


Matice M2 * 10 ks (2 náhradní díly)

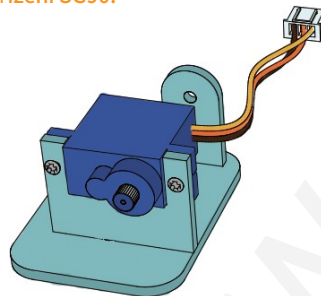


Křížový šroub M2*6 * 3 ks (1 náhradní díl)

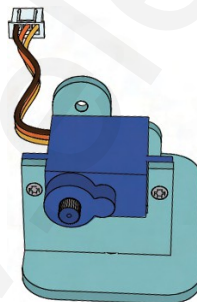
Sestavení nohou



Dávejte pozor na směr pohybu zařízení SG90.



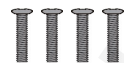
vlevo



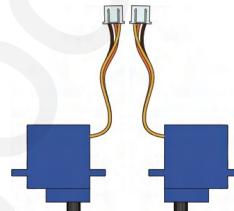
vpravo



① Matice M2 * 4 ks



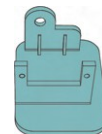
② Křížový šroub s kulatou hlavou * 4 ks



③ Serva SG90 * 2 ks

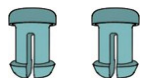


④ Levá noha * 1 ks

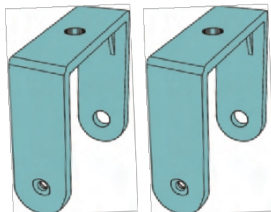


⑤ Pravá noha * 1 ks

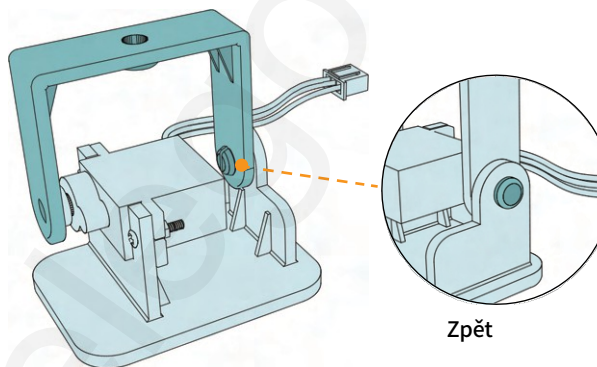
Sestavení nohou



① Konektor *2 ks

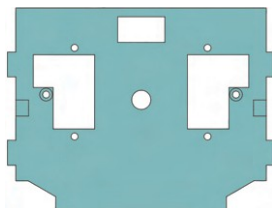


② Držák na nohu * 2 ks

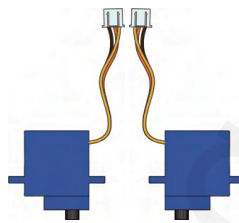


Po montáži nohou servo neotáčejte na doraz, aby nedošlo k jeho poškození.

Montáž základní desky



④ Základní deska * 1 ks



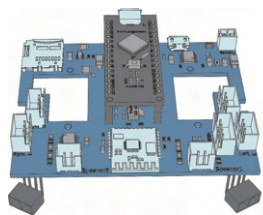
③ SG90 * 2 ks.



① Matice M2 * 4 ks



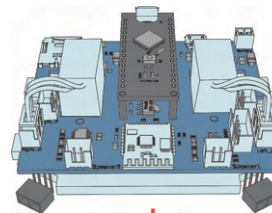
② M2*10 křížový šroub s kulatou hlavou * 4 ks



⑤ Hlavní obvodová deska * 1 ks

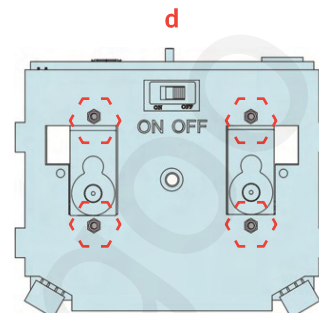
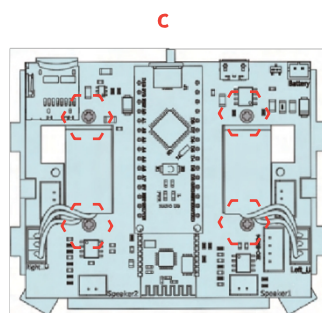


a



b

Věnujte pozornost straně základní desky (ON a OFF jsou na zadní straně).



Zpět



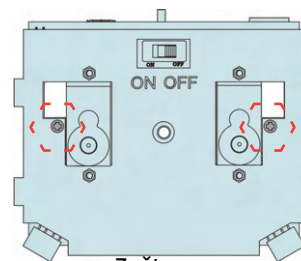
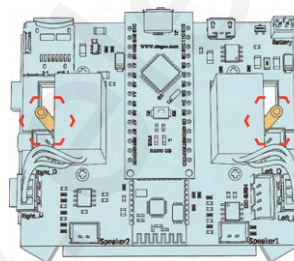
① Měděný blok M2*20 * 2 ks

Vyjměte ① z pytle č. 2.



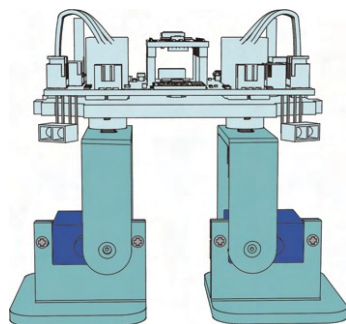
② M2*10 křížový šroub s kulatou hlavou * 2 ks

Vezměte ② ze sáčku č. 1.

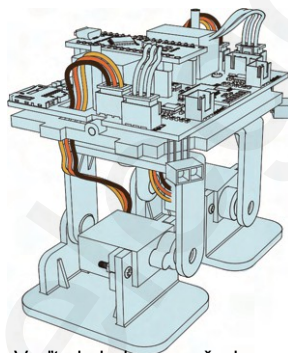


Zpět

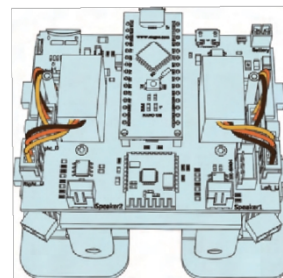
Připojte kabely podle obrázku.



Připojte sestavené nohy na horní části, jak je znázorněno desky a obrázku.



Vedte kabel serva přesk servům otvorem základní na desce řídicí jednotky





① M2.6*8
Samořezný šroub *
2 ks



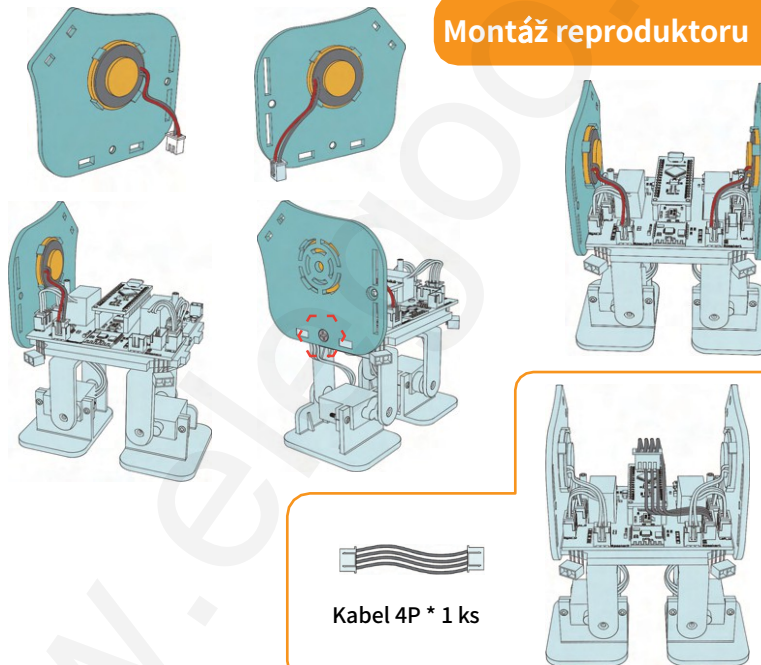
② Reproductor
* 2 ks



③ Pravý boční
panel * 1 ks



④ Levý boční
panel * 1 ks



Montáž ultrazvukového senzoru



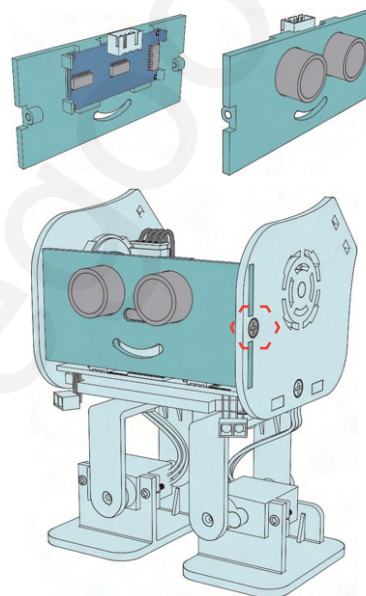
① Samořezný šroub M2,6*8
* 2 ks



② Ultrazvukový senzor * 1
ks



③ Montážní kus pro
ultrazvukový senzor * 1
ks



Připojte kabely 4P k ultrazvukovému senzoru.

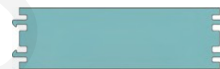
Montáž skříně baterie



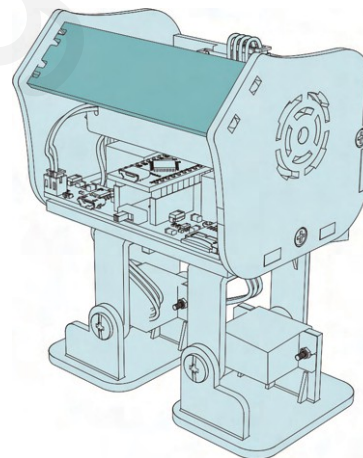
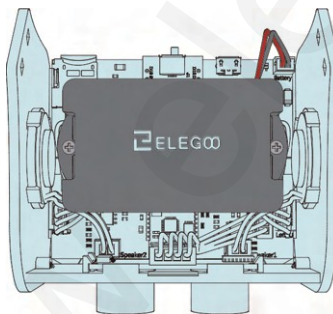
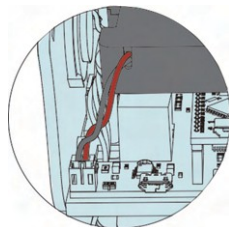
① Šroub M2*6 Phillips s kulatou hlavou * 2 ks



② Box na baterie (s lithiem)



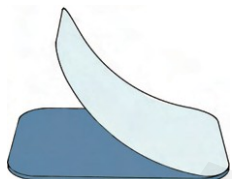
Krycí deska * 1 ks



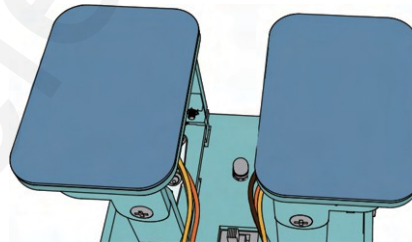
Lepivé polštářky na nohy



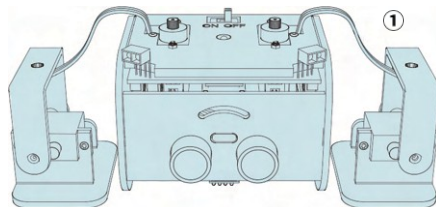
Lepicí podložky pod nohy * 2 ks



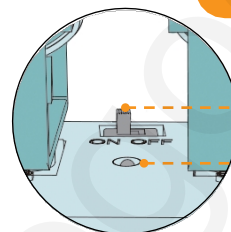
Odstraňte ochrannou fólii z podložek pod nohy a přilepte podložky na spodní stranu nohou robota.



Kalibrace



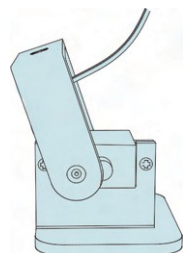
Umístěte tučňáka bota na jeho hlavu
a na každou stranu položte 2 nohy.



②

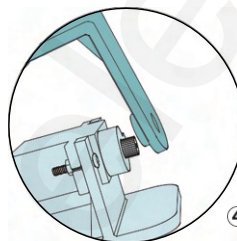
Zapnutí desky

Zobrazení stavu



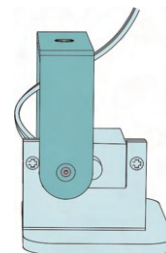
③

Pokud noha po obutí není
kolmo k podložce a naklání se
do strany,



④

stojan na nohy mírně
odsuňte od serva.



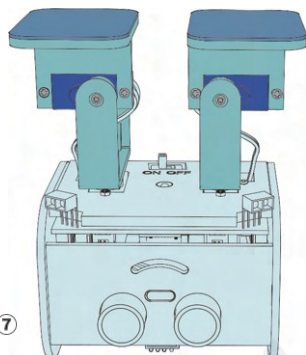
⑤

Nainstalujte stojan na nohy a
ujistěte se, že je umístěn v úhlu 90°.
je kolmá k opěrce nohou
(přípustná odchylka 5°).

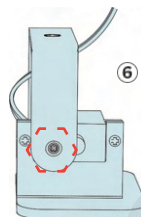
neotáčejte sedačkou
Servo v zapnutém stavu



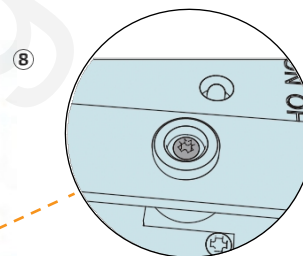
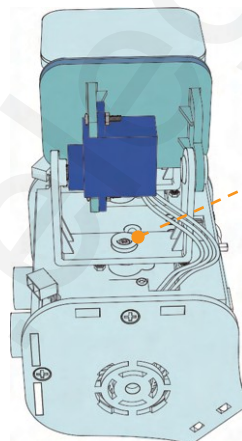
Samořezný šroub M2*5 * 2 ks
Vyjměte šrouby z kapsy serva.



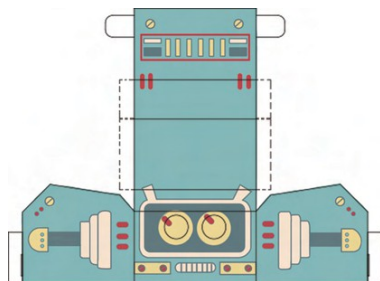
7
Nainstalujte 2 nohy a zajistěte, aby byly kolmo k základní desce (přípustná odchylka 5°).



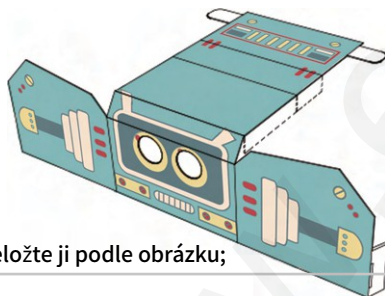
6
Servo SG90 je zkalibrováno a šrouby jsou zajištěny.
Stejným způsobem opravte i druhé servo.



8
Neotáčejte servo, když je zapnuté.
Vypněte napájení a otočte servo.
dotáhněte servo a poté dotáhněte šrouby. Tento postup zopakujte i u druhé nohy.



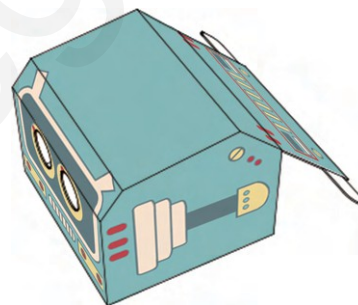
Vložte oboustrannou lepicí pásku do pole s přerušovanou čarou.



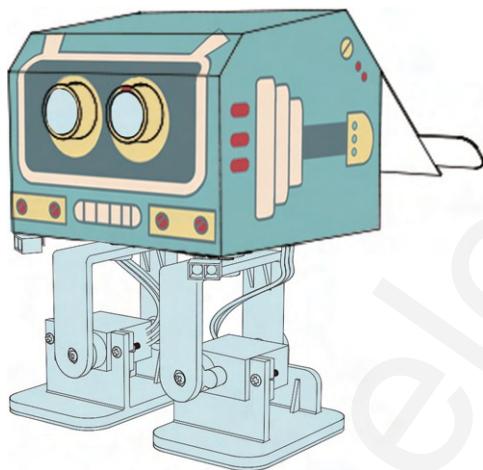
Přeložte ji podle obrázku;

Instalace pokrývky hlavy

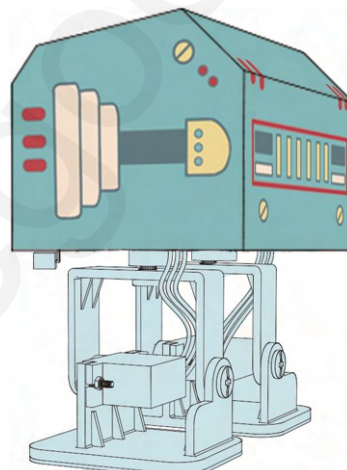
K dispozici je 6 různých typů pokrývek hlavy, včetně jedné prázdné a jedné s linkami, které si můžete označit a namalovat podle svých představ, pokud jde o barvy nebo vzory atd.



Slepte odpovídající díly k sobě podle obrázku.

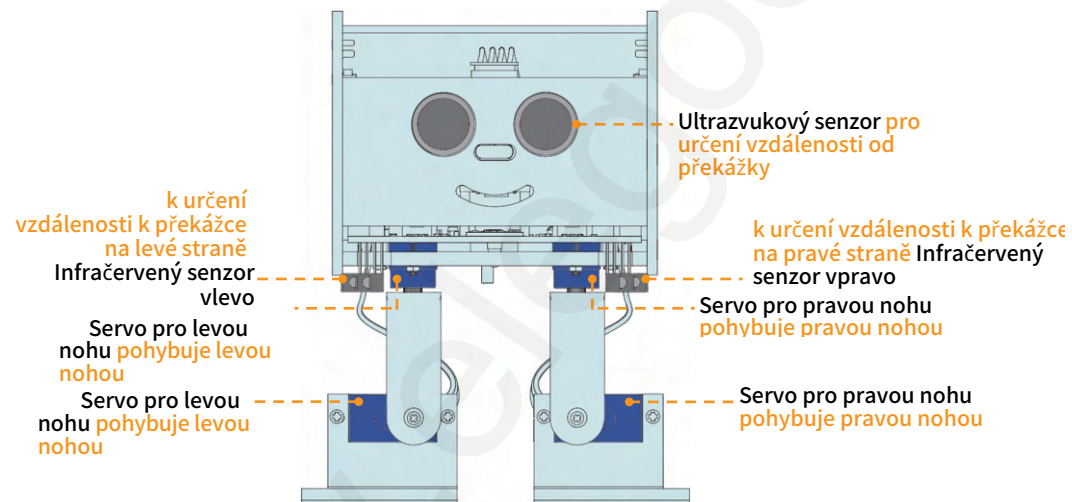


Nasadte kryt na hlavu robota.

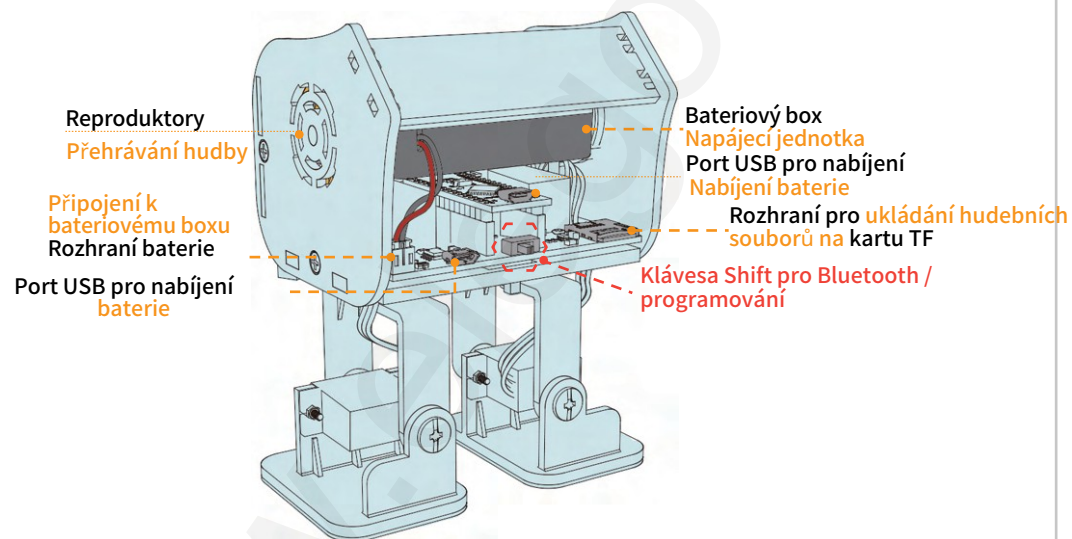


Zatlačte klip na zadní straně krytu do štěrby.

Funkce jednotlivých součástí



Funkce jednotlivých součástí



Nahrát program

Poznámka: Potřebné programy jsou již předinstalovány, takže jejich nahrávání můžete přeskočit. Pokud však chcete kódy změnit, musíte je nahrát znovu.

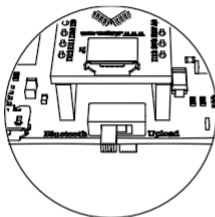
Výukový program pro Penguin Bot je k dispozici na webových stránkách Elegoo:
<http://www.elegoo.com/download/>.

Poté vyberte příslušný výukový program podle operačního systému počítače. Poté vyberte příslušný výukový program podle operačního systému počítače.

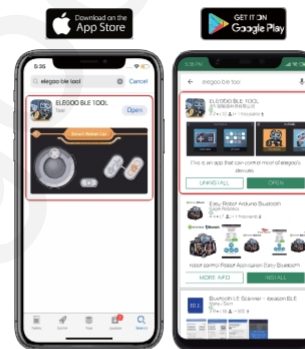
Pro systém Windows "Upload Penguin Bot program pro Windows.pdf" Pro
systém OS "Upload Penguin Bot program pro Windows.pdf "

Ovládání Penguin Bota pomocí aplikace Bluetooth APP

Krok 1 : Instalace aplikace Nejnovější verzi aplikace "ELEGOO BLE TOOL" si můžete stáhnout z App Store nebo Googel Play.



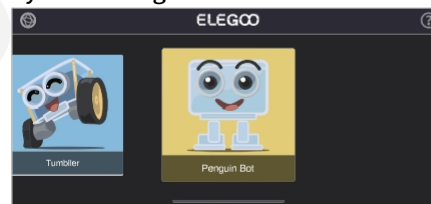
Krok 2: Nastavení aplikace
Nejprve přepněte režim na režim Bluetooth.



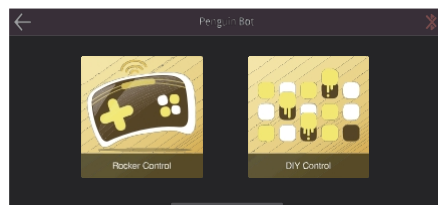
Otevřete aplikaci "Elegoo BLE Tool".



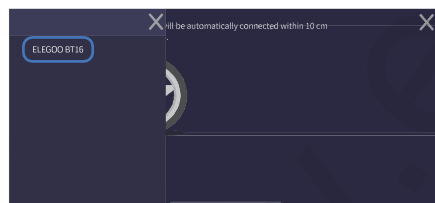
"Vyberte "Penguin Bot"



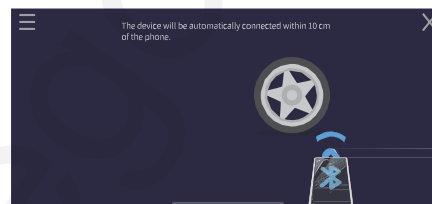
Klikněte na ikonu "X" vyvoláte rozhraní pro vyhledávání.



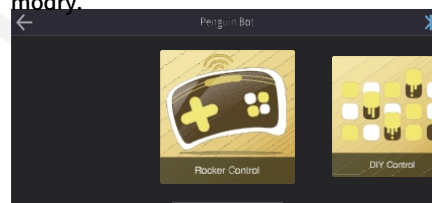
V levém horním rohu klikněte na položku ikona "☰" zobrazí seznam
Otevřete zařízení Bluetooth.



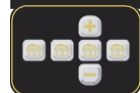
Umístěte mobilní telefon do blízkosti zařízení
Penguin Bot (do vzdálenosti 10 cm).
Aplikace se k němu automaticky připojí.



Po připojení se stavový
symbol Bluetooth změní na
modrý.



Kolébkový ovládací panel aplikace "Elegoo BLE Tool".



Po stisknutí tlačítka pro kalibraci serva se zobrazí čtyři ikony, které odpovídají těmto čtyřem servům.

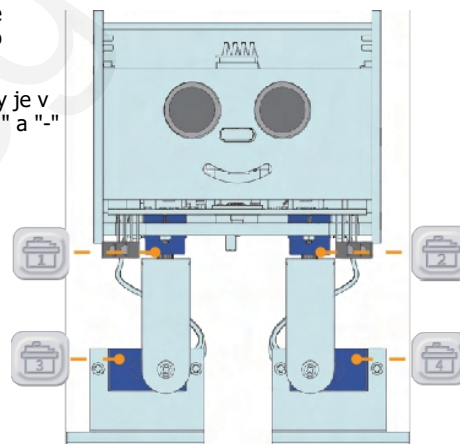
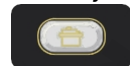
Pokud nejsou chodidlo a noha navzájem kolmé a úhel odchylky je v rozmezí $\pm 15^\circ$, lze jej pomocí APP doladit. Servo se pomocí "+" a "-" natočí o jeden stupeň doleva nebo doprava.

Pokud je úhel odchylky servopohonu větší než $\pm 15^\circ$, je třeba jej nastavit podle předchozího postupu "Kalibrace servopohonu" na straně 12-13.

Režim řízení směru: Stisknutím jednoho ze 4 směrových tlačítek se přepne do režimu řízení směru. Bot se pohybuje podle směru. Středovým tlačítkem se zastaví.



Kalibrace serv: Tato funkce umožňuje nastavit úhel každého serva zvlášť.





Nastavení hlasitosti

Hlasitost upravíte pomocí "+" a "-".



Dance Začíná tanec tučňáka Bota. Dalším stisknutím tlačítka můžete přepínat mezi hudbou na pozadí a tanečními pohyby. Standardně jsou k dispozici tři taneční kroky.



Hudba Slouží k přehrávání hudby. Dalším stisknutím tlačítka můžete skladbu změnit. Na kartě TF jsou uloženy tři skladby.



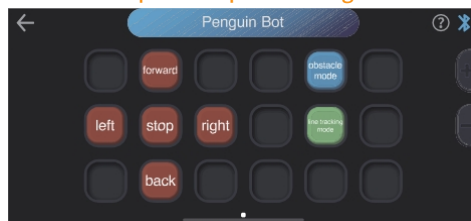
Následujte Umístěte ruku do vzdálenosti 7 cm od levého infračerveného senzoru a tučňák se otočí doleva. A před pravým infračerveným senzorem se otočí doprava, podržte ruku přímo před ním do vzdálenosti 20 cm a bude se pohybovat dopředu. Pokud nerozpozná objekt v okruhu 20 cm, zastaví se.



Vyhýbání se překážkám

V tomto režimu se tučňáčí robot automaticky pohybuje vpřed, dokud nezjistí překážku ve vzdálenosti 20 cm, a pak se vydá jiným směrem.

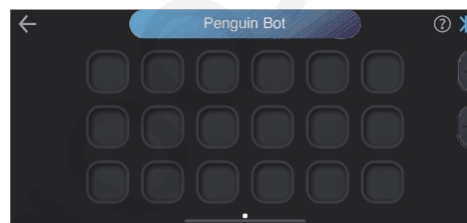
DIY ovládací panel v aplikaci "Elegoo BLE Tool".



Ve výchozím nastavení jsou v uživatelském rozhraní stále prázdné mřížky. Můžete nastavit jejich názvy, zprávy a barvy.



Stiskněte a podržte tlačítko, které chcete definovat, dokud se nezobrazí "Editor tlačítek"; musíte vybrat "Název tlačítka", "Zpráva" a požadovanou barvu (všechny přednastavené zprávy jsou typu "Znak"). Stačí tedy aktivovat pouze možnost "Znak").



Message	
f	
b	
l	
i	
1	
2	
3	
6	
Volume+: 4	Volume : 5
Angle+: 9	Angle-: d
Angle+: 0	Angle-: e
Angle+: 7	Angle-: a
Angle+: 8	Angle-: c

*všimněte si velkých a malých písmen

Baterie by měly být před použitím plně nabitě. Pokud je baterie téměř vybitá, indikátor stavu bliká modře.

Nabíjení přes kabel USB.

Preventivní opatření

- Baterie by měly být před použitím plně nabité. Pokud je baterie téměř vybitá, indikátor stavu bliká modře. Nabíjení pomocí kabelu USB.
- Penguin Bot nemusí správně fungovat při silném slunečním světle, protože infračervené paprsky mohou zhoršit citlivost snímače.
- K ukládání hudby se dodává karta TF. Společnost Elegoo nenese žádnou právní odpovědnost za nahranou hudbu.
- Servopohon SG90 se nesmí otáčet, když je zapnutý, jinak by se poškodil.
- Důležitá je kalibrace serva. Pokud nejsou nohy ve svislé poloze, bude mít robot problémy s pohybem.
- Tři předem uložené skladby lze nahradit. Podrobnosti naleznete v návodu na webových stránkách společnosti ELEGOO.
- V tanečním režimu reproduktor vydává šum nebo nevydává žádný zvuk, může to být způsobeno tím, že jsou baterie téměř vybité.
- Pokud budete mít při sestavování Pengui Bota potíže, podívejte se na video s návodem k sestavení z webu www.elegoo.com.
Výukový program si stáhněte z našich webových stránek elegoo.com/download.

Distributor
Sunnysoft s.r.o.
Kovanecká 2390/1a
Česká republika, Praha 9
www.sunnysoft.cz