



Батькам: Будь ласка, уважно прочитайте інструкцію перед використанням іграшки.

A. БЕЗПЕКА

1. Використовувати лише під наглядом дорослих.
2. Рекомендовано для дітей віком від 8 років.
3. Набір містить дрібні деталі, які можуть становити небезпеку удушення. Зберігайте в недоступних для дітей місцях.
4. Щоб запобігти короткому замиканню, ніколи не торкайтесь контактів батарейного відсіку металевими предметами.

B. ВИКОРИСТАННЯ БАТАРЕЇ

1. Робот живиться від однієї батареї AA 1.5 В (не входить у комплект).
2. Для найкращих результатів використовуйте тільки нові високоякісні батареї.
3. Переконайтесь, що батареї встановлені відповідно до полярності.
4. Виймайте батареї, коли іграшка не використовується.
5. Щоб уникнути пошкодження іграшки, вчасно замінійте батареї.
6. Акумуляторні батареї необхідно вийняти з іграшки перед заряджанням.
7. Заряджання акумуляторних батарей повинно здійснюватися лише під наглядом дорослих.
8. Переконайтесь, що клеми батареї не ушкоджені.
9. Не намагайтесь заряджати батареї, не призначені для повторного заряджання.

C. КОМПЛЕКТАЦІЯ

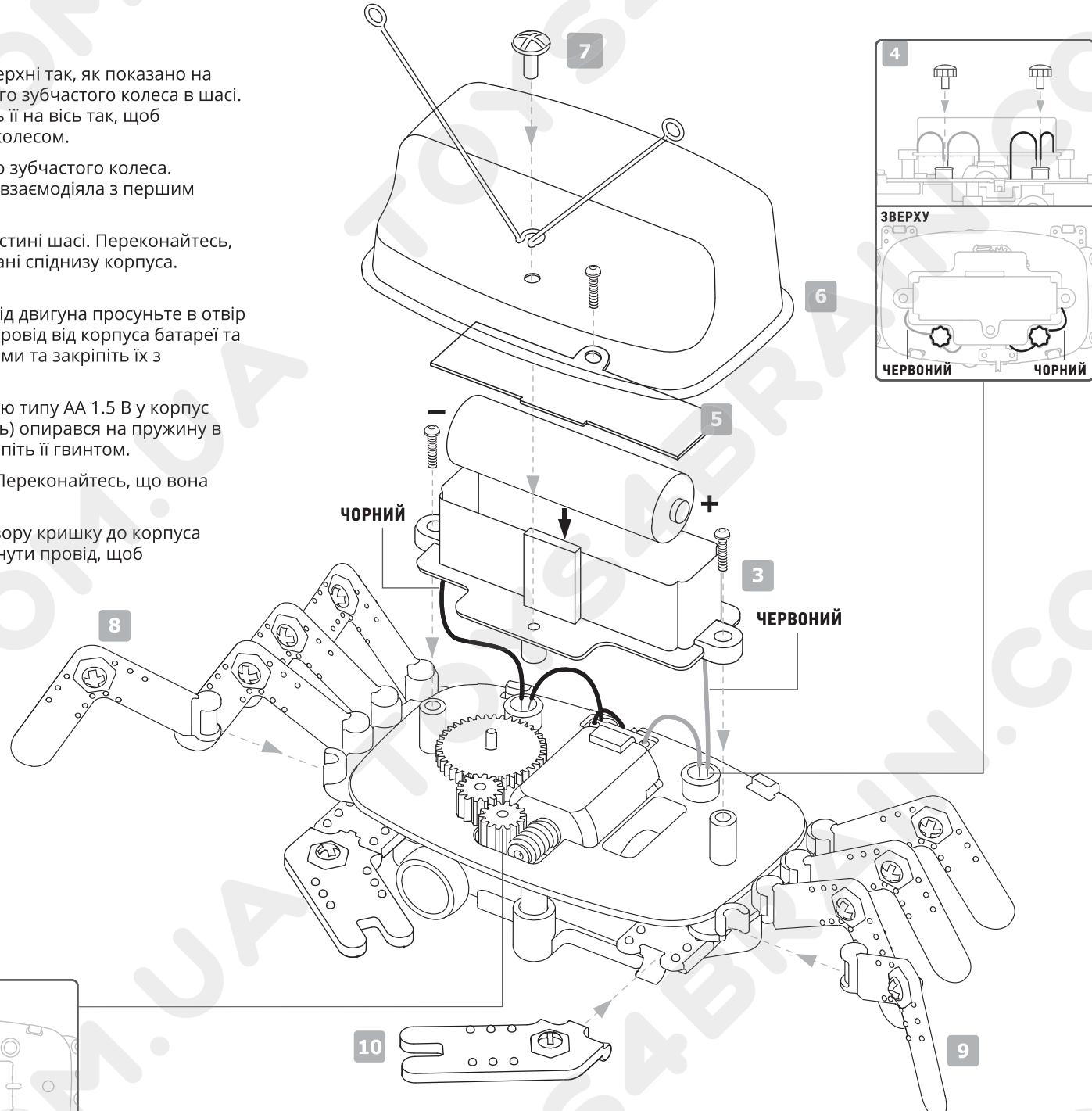
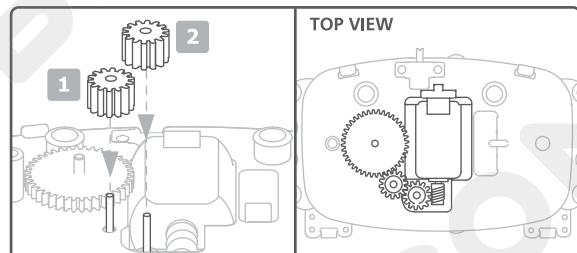
A: Прозора кришка — 1 шт.	B: Шасі з вмонтованим двигуном — 1 шт.	C: Нога — 8 шт.
D: Корпус батареї та кришка — 1 шт.	E: Клішня — 2 шт.	F: Гвинт з шайбою — 1 шт.
H: Металева антена — 1 шт.	I: Затискач — 2 шт.	J: Вісь — 2 шт.
K: Шестерня — 2 шт.		

Також вам знадобиться: батарея AA 1.5 В та маленька хрестоподібна викрутка (не входять у комплект).

D. СКЛАДАННЯ

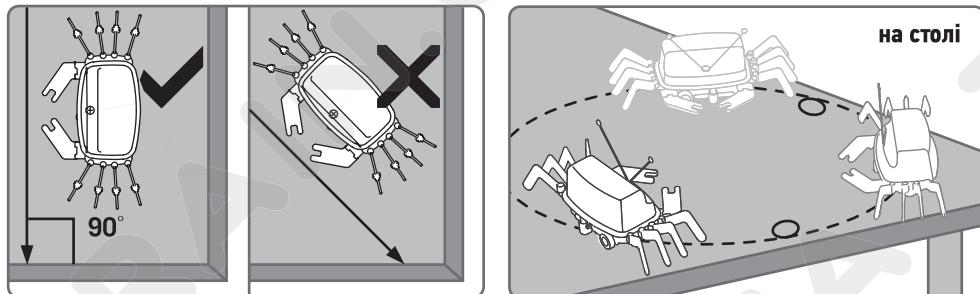
- Розташуйте шасі з вмонтованим двигуном на робочій поверхні так, як показано на малюнку. Вставте одну з осей (деталь J) в отвір біля великого зубчастого колеса в шасі. Після цього візьміть одну шестерню (деталь K) та надягніть її на вісь так, щоб шестерня з'єдналася та взаємодіяла з великим зубчастим колесом.
- Іншу вісь вставте в отвір у відсіку двигуна поблизу першого зубчастого колеса. Надягніть на неї шестерню так, щоб шестерня з'єдналася і взаємодіяла з першим зубчастим колесом та черв'ячною передачею двигуна.
- Корпус батареї встановіть у відповідне місце на верхній частині шасі. Переконайтесь, що осі на шасі заходять у два відповідні отвори, розташовані спіднізу корпуса. Зафіксуйте корпус батареї двома гвинтами.
- Червоний провід від корпуса батареї та червоний провід від двигуна просуньте в отвір однієї клеми та закріпіть їх затискачем (деталь I). Чорний провід від корпуса батареї та чорний провід від перемикача просуньте в отвір іншої клеми та закріпіть їх з допомогою затискача.
- Переконайтесь, що перемикач вимкнений. Вставте батарею типу AA 1.5 В у корпус батареї так, щоб негативний полюс батареї (плоский кінець) опирався на пружину в батарейному корпусі. Накрийте батарею кришкою та закріпіть її гвинтом.
- Поверх батарейного корпуса встановіть прозору кришку. Переконайтесь, що вона заходить у два відповідні отвори на задній частині шасі.
- Візьміть металеву антenu (деталь H) та прикріпіть її та прозору кришку до корпуса батареї гвинтом з шайбою (деталь F). Ви можете злегка зігнути провід, щоб відрегулювати кут антени.
- Прикріпіть чотири ноги (деталь C) до одного кінця шасі.
- Прикріпіть чотири ноги (деталь C) до іншого кінця шасі.
- Дві клішні (деталь E) також прикріпіть до шасі.

Ура! Ваш Робокраб готовий до пригод!



Е. УПРАВЛІННЯ РОБОКРАБОМ

Покладіть вашого Робокраба в центр чистої поверхні стола (або на коробку). Увімкніть його, щоб він почав рухатися. Робокраб почне рухатися боком. Переконайтесь, що в початковому положенні робокраб розташований приблизно перпендикулярно до краю стола. Таке положення дозволить робокрабу повернутися і продовжити свій шлях у разі наближення до краю стола. Інакше він міг би просто впасти.



F. УСУНЕННЯ НЕСПРАВНОСТЕЙ

Покладіть вашого Робокраба в центр чистої поверхні стола (або на коробку). Увімкніть його, щоб він почав рухатися. Робокраб почне рухатися боком. Переконайтесь, що в початковому положенні робокраб розташований приблизно перпендикулярно до краю стола. Таке положення дозволить робокрабу повернутися і продовжити свій шлях у разі наближення до краю стола. Інакше він міг би просто впасти.

Якщо двигун не працює:

- Переконайтесь, що ви використовуєте нову батарею.
- Переконайтесь, що батарея вставлена відповідно до полярності.
- Переконайтесь, що всі чотири проводи торкаються металевих клем.

Якщо робокраб падає зі стола:

- Переконайтесь, що в початковому положенні робокраб розташований приблизно перпендикулярно до краю стола.

G. ЯК ЦЕ ПРАЦЮЄ

Батарея живить двигун енергією, внаслідок чого ротор, або ж обертува частина двигуна, обертається з дуже великою швидкістю. Шестерні зменшують швидкість обертання, завдяки чому колеса обертаються досить повільно. Два ведучі колеса, а також третє окреме колесо повертаються під правильним кутом відносно інших. Завдяки циліндричному валику це третє колесо трошки не дістає до поверхні стола. Коли робокраб досягає краю стола, циліндричні валики переходят через край, внаслідок чого третє колесо торкається поверхні стола. Робокраб починає повертатися, аж поки валики не повертаються на стіл. Кулачковий механізм на осі штовхає пластини, до яких прикріплені ноги та клішні, і завдяки цьому повертається з боку в бік.

H. ЦЕ ЦІКАВО

- Ноги робокраба наділені спеціальними амортизаційними властивостями. Якщо робокраб випадково впаде зі стола, його ноги торкнуться землі першими. Вони поглинуть майже всю силу удару, водночас зменшуючи пошкодження шасі. Якщо сила удару велика, ноги можуть відріпнитися від шасі. Не хвилюйтесь, їх можна прикріплювати знову безліч разів.
 - Здебільшого конструкція робокрабів дозволяє їм рухатися боком так, як справжні краби.
 - Найшвидший краб – це краб-привид, здатний розвивати швидкість до 16 км в годину.
- А це значно більше, аніж швидкість, з якою ходять люди.
- Краби пересуваються боком, тому що вони не можуть пересуватися вперед. Суглоби посередині їхніх ніг можуть згинатися лише вверх та вниз, але не з боку в бік.
 - Ноги та клішні робокраба рухаються завдяки кулачковому механізму. Кулачковий механізм дозволяє контролювати рухи. Вперше його використали понад 2000 років тому.
 - Здебільшого рухомі роботи обладнані спеціальними сенсорними системами, що запобігають їхньому падінню з країв та зіткненню зі стінами. Ці системи використовують оптичні та сенсорні давачі для виявлення стін та країв поверхонь.
 - Деякі роботи можуть запам'ятовувати розташування країв поверхонь, стін та інших перешкод, з якими вони зіштовхуються, для того щоб наступного разу їх уникнути.