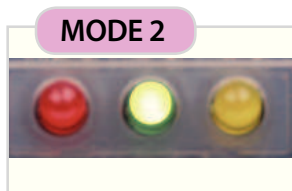


### Configuración de modos

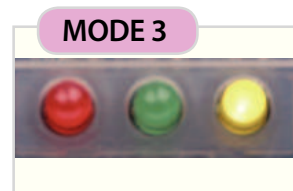
1. Presiona el botón Mode y un LED se iluminará.
2. Después presiona el botón Start y el Robot se moverá.



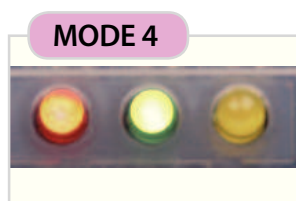
Control Remoto



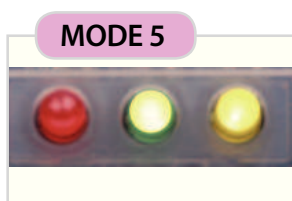
Encendido/Apagado



Seguidor de líneas



Evasor



Acechador



Movimiento libre

### Receptor RC (Placa receptora de control remoto)

\*Inserta el lado del cable negro donde está marcado un triángulo en la mainboard.



#### Parte receptora del control remoto

Esté sensor transforma la señal del control en una señal de entrada para la Mainboard.

### IR Sensor



#### "Emisor" de luz

Una señal infraroja es enviada a un objeto. Si la luz se refleja en algo es detectada por el receptor.

#### "Receptor" de luz

Recibe la señal reflejada, que envía el misor y lo convierte en una señal de entrada.

## Remote Control configuration

LED para chequear la ID del control remoto/LED de estado  
Muestra el estatus del ID del control. (LED 1~8)

Led de configuración de ID  
Una vez haz configurado la ID del control muestra "OK"

Boton para configurar ID

Botón para chequear ID

Botón de avance/retroceso

Botón de Izquierda/Derecha



## Configurando ID de control remoto

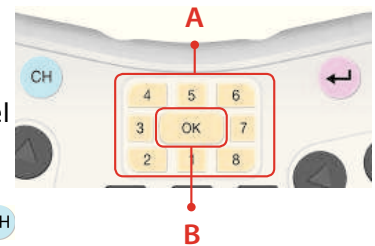
1. Enciende el robot.



2. Selecciona en modo #1. (Red LED turns on)

3. Presiona el botón CH mientras presionas el botón ↩

El panel de LED A se enciende y te muestra el ID seleccionado. 4. Presiona el botón CH mientras presionas el botón ↩ y escoge tu ID (Numeros 1~8)



5. Después de seleccionar la ID si liberas el botón ↩ y presionas el botón CH, seleccionarás esa ID.

6. El led en la Mainboard parpadeará tres veces y se apagará automáticamente eso significa que el ID se configuró correctamente

7. Si presionas el botón ↩ puedes ver la ID seleccionada.

**\*Si hay un problema repite los pasos del 1 al 7 cuidadosamente.**

## Como configurar el ID de comunicación

\* El maximo numero de canales que se pueden usar sin interferencia se muestran abajo. Usa la imagen para guiarte al configurar los canales.

