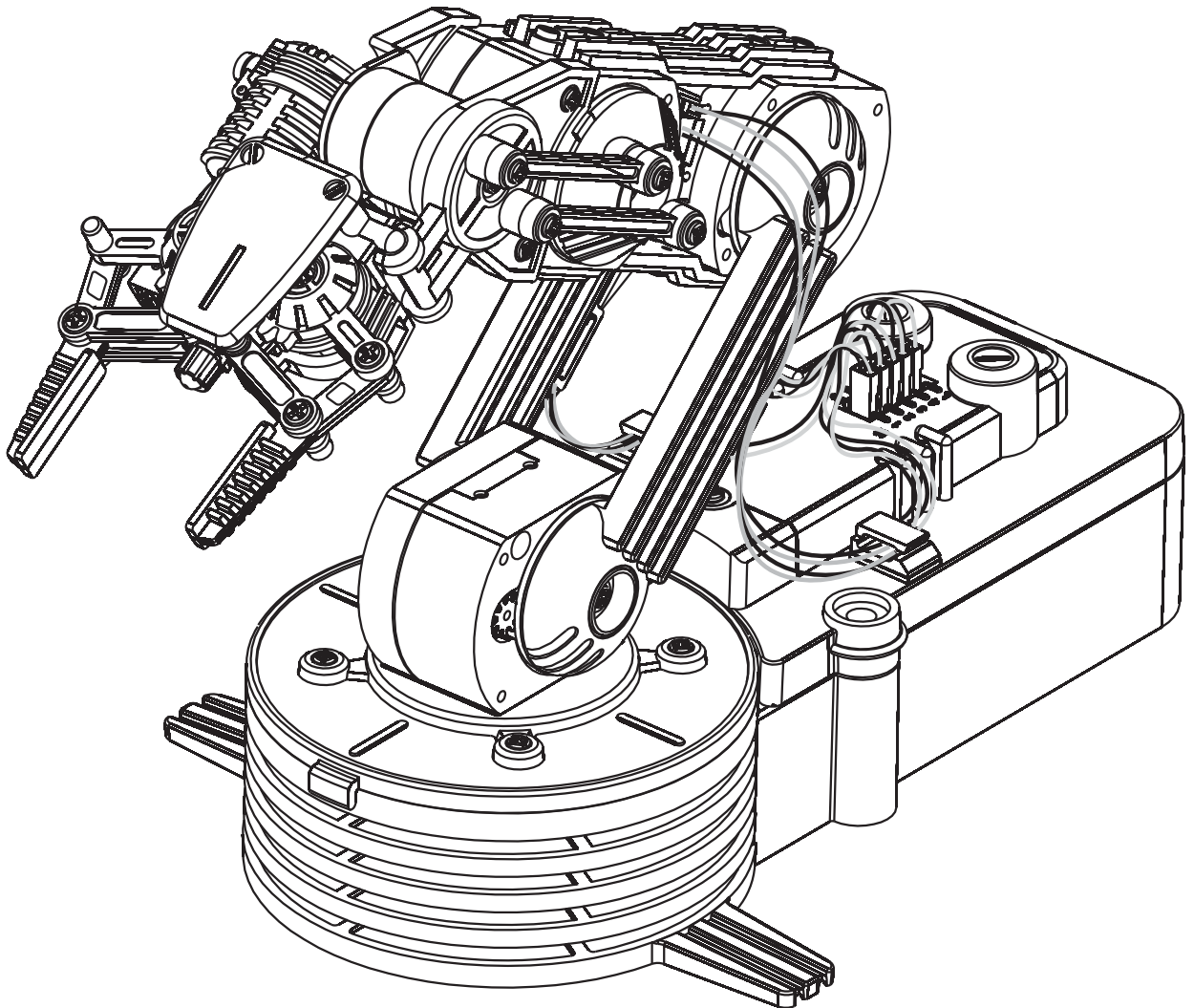


Instructions

MECHANICAL ROBOT ARM

BUILD YOUR OWN



Product Introduction

Introdução ao produto

Produkteinführung

Introducción al producto

Présentation du produit

Introduzione

Opis produktu

Введение

Tools you may need

Ferramentas necessárias

Eventuell benötigte Werkzeuge

Herramientas que podrias necesitar

Outils dont vous pourriez avoir besoin

Strumenti necessari

Narzędzia, które mogą być potrzebne

Инструменты, которые Вам потребуются

Mechanical Parts List

Lista de peças mecânicas

Verzeichnis der mechanischen Teile

Lista de piezas mecánicas

Liste des parties mécaniques

Liste des parties mécaniques

Lista części mechanicznych

Список механических компонентов

Plastic Parts

Peças de plástico

Kunststoffteile

Piezas de plástico

Pièces en plastique

Parti in plastica

Części plastikowe

Компоненты из пластика

Mechanical Assembly

Montagem mecânica

Montage

Montaje mecánico

Montage mécanique

Assemblaggio meccanico

Montaż mechaniczny

Сборка механических компонентов

Wired Control Box:

Caixa de controle com fio:

Kabelfernsteuerung:

Caja de control con conexión de cable:

Boite de commande filaire

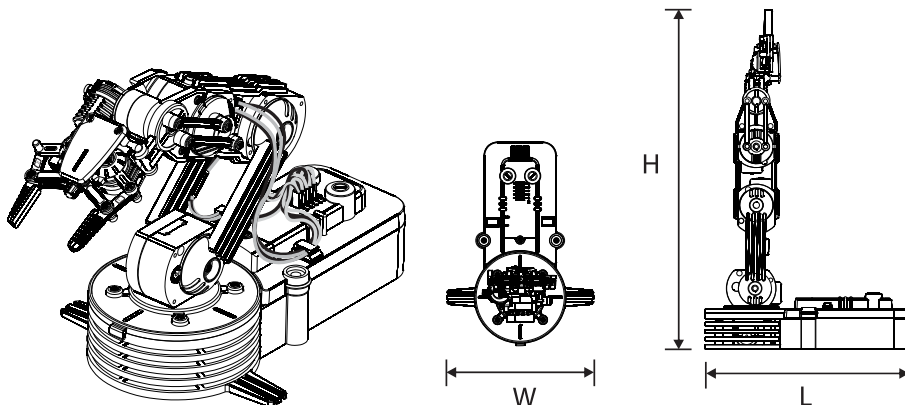
Telecomando cablató:

Sterownik przewodowy:

Проводной пульт управления:





ROBOT ARM

1 Product Introduction :

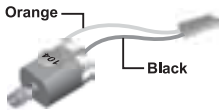


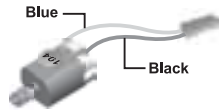
- EN** Build your own fully-functioning robot arm complete with five motors and five joints. The robot arm is operated via a five-switch wired controller and features: base rotation, base, elbow, wrist motion and grip attachment. The motors power the following movements: grip, release and arm lift and lower. The robot arm also features a built-in searchlight.
- Maximum Lift: 100g • Dimensions: 9" L x 6.3" W x 15" H • Weight: 658g • Requires: 4 x D batteries (not included)
- BP** Monte você mesmo um braço robótico totalmente funcional, completo com cinco motores e cinco juntas. O braço robótico é operado por um controle com fio de cinco botões e contém: rotação da base, base, cotovelo, movimento de punho e pinça. Os motores acionam os seguintes movimentos: agarrar, soltar, levantar e abaixar o braço. O braço robótico também apresenta uma luz de busca embutida.
- Levantamento máximo: 100 g • Dimensões: 9" C x 6,3" L x 15" A • Peso: 658 g • Requer: 4 baterias D (não incluídas)
- DE** Bau dir deinen eigenen, voll funktionsfähigen Roboterarm mit fünf Motoren und fünf Gelenken. Die Bedienung des Roboterarms erfolgt über eine Kabelfernsteuerung mit den folgenden Funktionen: Sockeldrehung, Socket-, Ellbogen-, Handgelenk- und Greifbewegung. Die Motoren treiben die folgenden Bewegungen an: Greifen, Loslassen sowie Heben und Senken. In den Roboterarm ist zusätzlich ein Scheinwerfer eingebaut.
- Höchstlast: 100 g • Abmessungen: 9" L x 6,3" B x 15" H • Gewicht: 658 g • Wymagane: 4 batterie D (nie są zawarte w zestawie)
- ES** Construye tu propio brazo robótico plenamente funcional con cinco motores y cinco articulaciones. El funcionamiento del brazo robótico se controla mediante un controlador con cable de cinco interruptores que incluye: giro de base, base, codo, movimiento de muñeca y módulo de agarre. Los motores generan los siguientes movimientos: agarrar, soltar y levantar y bajar el brazo. El brazo robótico también incluye una luz de búsqueda incorporada.
- Carga máxima para elevación: 100 g • Dimensiones: 9 pulg. (22,86 cm) Lo x 6,3 pulg. (15,24 cm) An x 15 pulg. (38,1 cm) Al • Peso: 658 g • Requiere: 4 pilas D (no incluidas)
- FR** Construisez votre propre bras robotisé pleinement fonctionnel avec ses cinq moteurs et cinq articulations. Vous pouvez faire fonctionner ce bras grâce à un câble de commande à cinq leviers. Ce robot est composé d'une base tournante, d'un socle, d'un coude, d'un poignet et d'une main. Les moteurs permettent les mouvements suivants : saisir et lâcher, soulever vers le haut et vers le bas. Il est aussi équipé d'une lumière intégrée.
- Poids maximum à soulever : 100 g • Dimensions : L 22,86 cm x l 7,62 cm x H 38,10 cm • Poids : 658 g • 4 piles D (non incluses)
- IT** Costruzione di un braccio robotico perfettamente funzionante, con cinque motori e cinque articolazioni. Il braccio robotico è azionato mediante un telecomando cablato a cinque interruttori e offre: rotazione della base, movimento di base, gomito e polso e presa. I motori azionano i seguenti movimenti: presa, rilascio e sollevamento/abbassamento del braccio. Il braccio robotico è provvisto anche di un riflettore integrato.
- Sollevamento massimo: 100 g • Dimensioni: 22.8 cm (lung.) x 16 cm (larg.) x 38,1 cm (alt.) • Peso: 658 g • Richiede: 4 batterie D (non incluse)
- PL** Zbuduj własne, w pełni funkcjonalne ramię robota z pięcioma silnikami i pięcioma przegubami. Do sterowania ramieniem robota służy przewodowy sterownik z pięcioma przełącznikami, który kontroluje: obroty podstawy, ruchy podstawy, łokcia i nadgarstka oraz chwytak. Silniki umożliwiają następujące ruchy: chwytanie, puszczenie oraz podnoszenie i opuszczanie ramienia. Ramię robota posiada także wbudowany reflektor.
- Maksymalny udźwieg: 100 g • Wymiary: 23 x 16 x 38 cm (dł. x szer. x wys.) • Masa: 658 g • Wymagane: 4 baterie D (nie są zawarte w zestawie)
- RU** Вы сможете самостоятельно собрать полностью функциональную роботизированную руку с пятью моторами и пятью шарнирами. Управление осуществляется при помощи проводного манипулятора с пятью переключателями, который обеспечивает следующие функции: вращение основы, перемещение кронштейна на основе, локтевой шарнир, вращение запястного шарнира и захват. Моторы приводят в движение следующие элементы роботизированной руки: захват, освобождение, подъем и опускание руки. Роботизированная рука также включает встроенный фонарь.
- Максимально поднимаемый вес: 100 г • Размеры: 9 (Д) x 6.3 (Ш) x 15 (В) дюймов • Вес: 658 г • Питание: 4 батареи стандарта D (в комплект не входят)

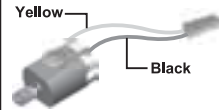
2 Tools You May Need :

<p>Long Nose Pliers Alicates de ponta comprida Spitzzange Alicates alargados Pinces à long bec Pinza a becchi lunghi Szczypce wydłużone Острогубцы</p>	<p>Diagonal Cutter Alicate de corte diagonal Seitenschneider Alicates de corte Coupe diagonale Taglierina diagonale Szczypce do cięcia kabli Косые острогубцы</p>	<p>Screwdriver Chave de fenda Schraubendreher Destornillador Tournevis Cacciavite Śrubokręt Отвертка</p>	<p>D batteries (x 4) Baterias D (x 4) D-Batterien (x 4) Pilas D (4) Piles D (4) Batterie D (4) Baterie D (x 4) Батареи D (4 шт.)</p>
			


3 Mechanical Parts List:

P1	Motor (M4.M5) Motor (M4.M5) Motor (M4.M5) Motor (M4.M5) Moteur (M4.M5) Motore (M4.M5) Silnik (M4.M5) Мотор (M4.M5)
	
	Qty
	2

P2	Motor (M2.M3) Motor (M2.M3) Motor (M2.M3) Motor (M2.M3) Moteur (M2.M3) Motore (M2.M3) Silnik (M2.M3) Мотор (M2.M3)
	
	Qty
	2

P3	Motor (M1) Motor (M1) Motor (M1) Motor (M1) Moteur (M1) Motore (M1) Silnik (M1) Мотор (M1)
	
	Qty
	1

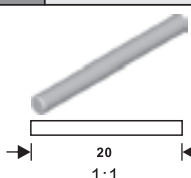
P4	Gear 32/10T (Grey) Engrenagem 32/10T (cinza) Zahnrad 32/10T (Grau) Engranaje 32/10T (gris) Engrenage 32/10T (gris) Ingranaggio 32/10T (grigio) Koło zębate 32/10T (szary) Шестерня 32/10T (Серый)
	
	Qty
	10

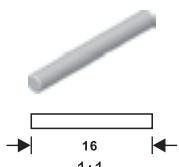
P5	Gear 32/10T (brown) Engrenagem 32/10T (marrom) Zahnrad 32/10T (Braun) Engranaje 32/10T (marrón) Engrenage 32/10T (brun) Ingranaggio 32/10T (marrone) Koło zębate 32/10T (brązowy) Шестерня 32/10T (Коричневый)
	
	Qty
	5

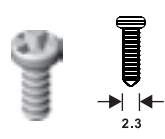
P6	Gear 32T (blue) Engrenagem 32T (azul) Zahnrad 32T (Blau) Engranaje 32T (azul) Engrenage 32T (bleu) Ingranaggio 32T (blu) Koło zębate 32T (niebieski) Шестерня 32T (Голубой)
	
	Qty
	5

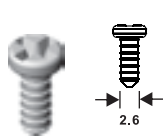
P7	Output Gear 10T (black) Engrenagem de saída 10T (preto) Abtriebsritzel 10T (Schwarz) Engranaje de salida 10T (negro) Rapport de sortie 10T (noir) Ruota dentata 10T (nero) Koło zębate wyjściowe 10T (czarny) Выходная шестерня 10T (Черный)
	
	Qty
	4

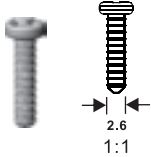
P8	Output Gear 10T (white) Engrenagem de saída 10T (branco) Abtriebsritzel 10T (Weiß) Engranaje de salida 10T (blanco) Rapport de sortie 10T (blanc) Ruota dentata 10T (bianco) Koło zębate wyjściowe 10T (biały) Выходная шестерня 10T (Белый)
	
	Qty
	1

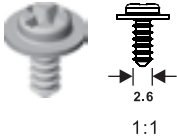
P9	Round Shaft Eixo esférico Runde Welle Eje redondo Arbre arrondi Albero cilindrico Wał okrągły Округлая штанга
	
	Qty
	9 (2x20)

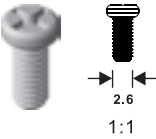
P10	Round Shaft Eixo esférico Runde Welle Eje redondo Arbre arrondi Albero cilindrico Wał okrągły Округлая штанга
	
	Qty
	1 (2x16)

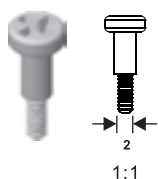
P11	Tapping Screw Parafuso rosqueado Schneidschraube Tornillo de rosca chapa Vis taraudeuse Vite filettante Śruba samogwintująca Нарезной винт
	
	Qty
	5 (2.3x7)

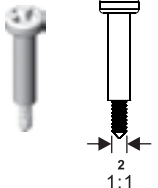
P12	Tapping Screw Parafuso rosqueado Schneidschraube Tornillo de rosca chapa Vis taraudeuse Vite filettante Śruba samogwintująca Нарезной винт
	
	Qty
	11 (2.6x6)


P13	Tapping Screw Parafuso rosqueado Schneidschraube Tornillo de rosca chapa Vis taraudeuse Vite filettante Śruba samogwintująca Нарезной винт	Qty
		19 (2.6x10)


P14	Tapping Screw Parafuso rosqueado Schneidschraube Tornillo de rosca chapa Vis taraudeuse Vite filettante Śruba samogwintująca Нарезной винт	Qty
		12 (2.6x6)

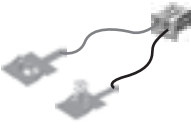
P15	Machine Screw Parafuso de máquina Maschinenschraube Tornillo mecánico Vis d'assemblage Vite senza dado Śruba maszynowa Винт с головкой под шлиц	Qty
		10 (2.6x6)


P16	Self Tapping Screw Parafuso autorosqueado Schneidschraube Tornillo autorroscante Vis autotaraudeuse Vite autofilettante Śruba samogwintująca Саморез	Qty
		4 (3x11)


P17	Self Tapping Screw Parafuso autorosqueado Schneidschraube Tornillo autorroscante Vis autotaraudeuse Vite autofilettante Śruba samogwintująca Саморез	Qty
		3 (3x16)

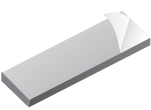
P18	Nut Porca Mutter Tuerca Écrou Dado Nakrętka Гайка	Qty
		16


P19	Washer Aruela Unterlegscheibe Arandela Rondelle Rondella Podkładka Шайба	Qty
		3

P20	Battery Terminal with Wire Terminal de batería con fio Batteriekontakt mit Kabel Terminal de pila con cable Borne de la pile avec fil Terminale batteria con cavo Terminal baterii z przewodem Клемма батареи с проводом	Qty
		1

P21	Battery Terminal with Connector Terminal de batería con connector Batteriekontakt mit Anschluss Terminal de pila con connector Borne de pile avec connecteur Terminale batteria con connettore Terminal baterii ze złączem Клемма батареи с разъемом	Qty
		1

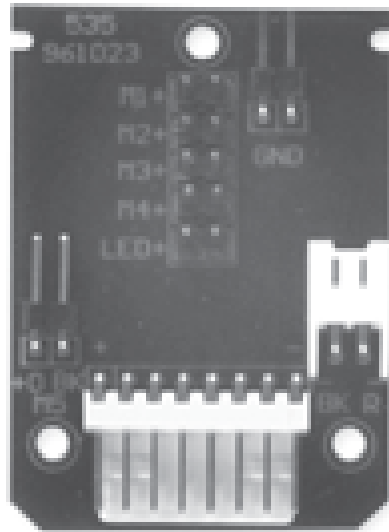
P22	LED with Wire LED com fio LED mit Kabel LED con cable DEL avec fil LED con cavo LED z przewodem Светодиод с проводом	Qty
		1

P23	Sponge Esponja Schwamm Esponja Éponge Spugna Gąbka Пористый материал	Qty
		2

P24	Wire Clip Clipse de fio Kabelklemme Clip de cables Clip de câble Morsetto Klamra do kabli Зажим для крепления проводов	Qty
		3

PC Board
 Placa de PC
Platine
 Tarjeta de circuito impreso
Carte PC
 Scheda PC
Plata komputerowa
 Печатная плата

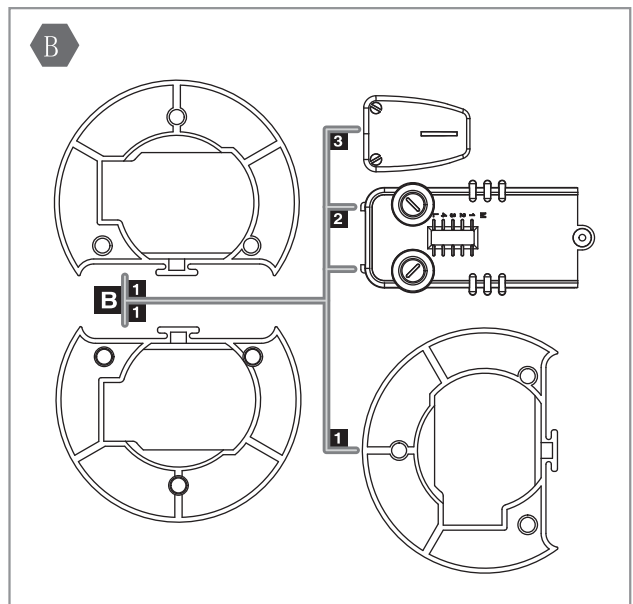
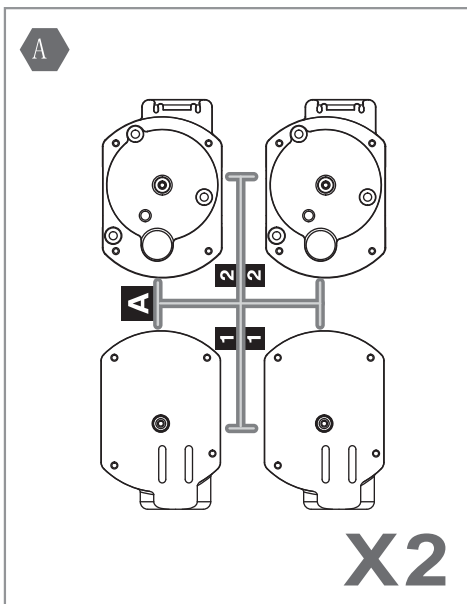
P25

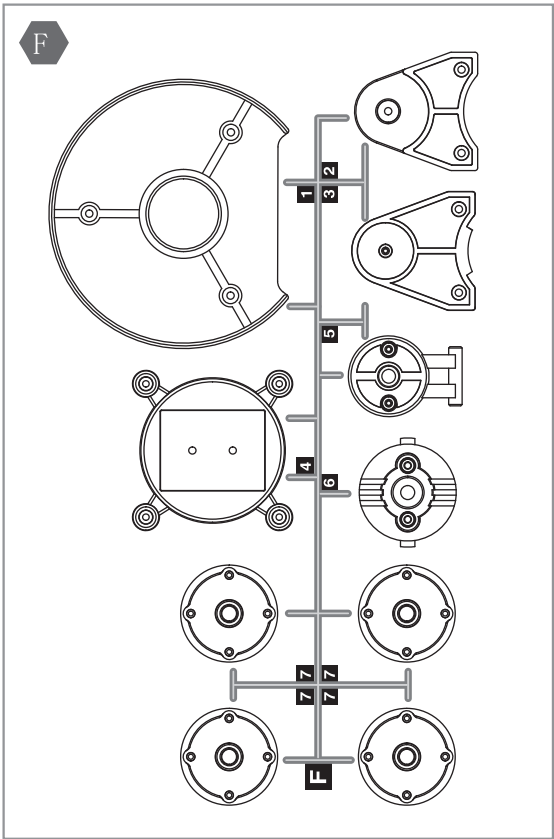
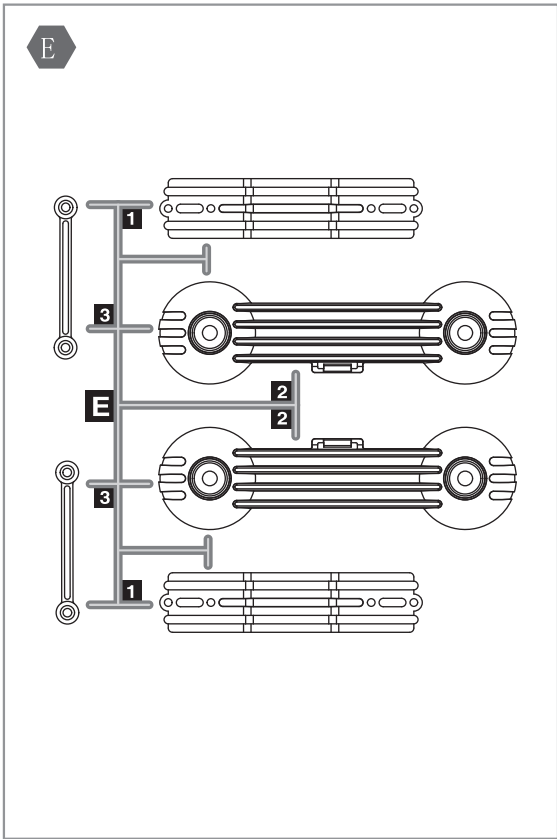
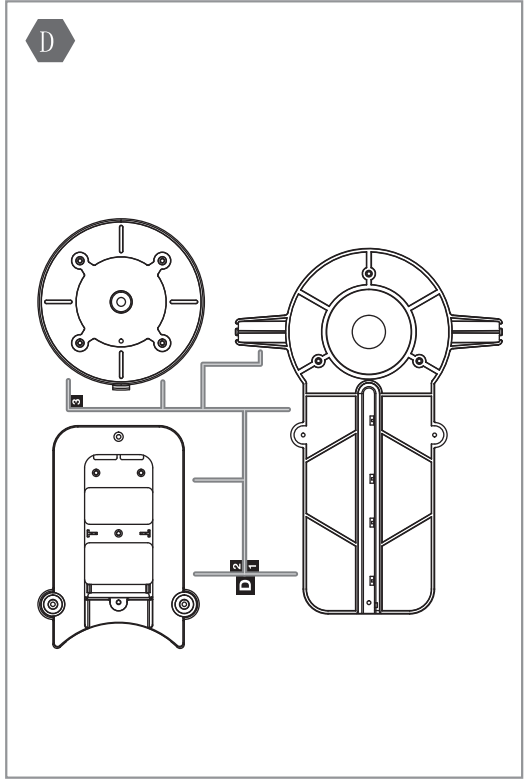
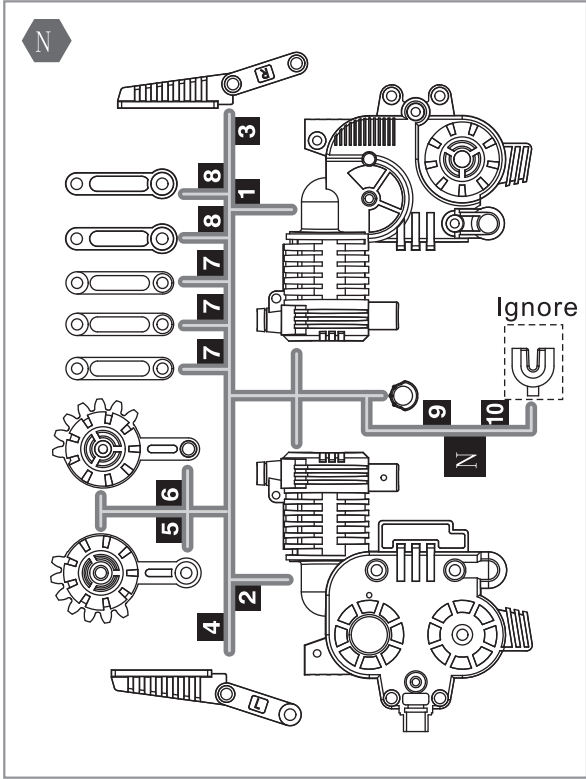


Qty

1

4 Plastic Parts:

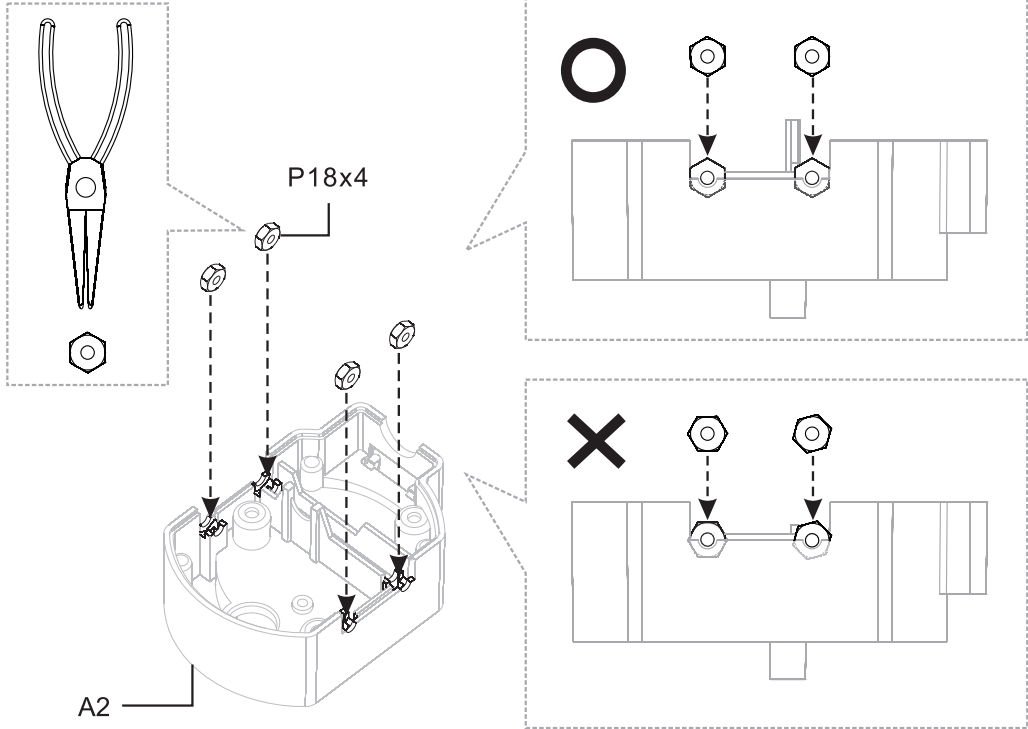




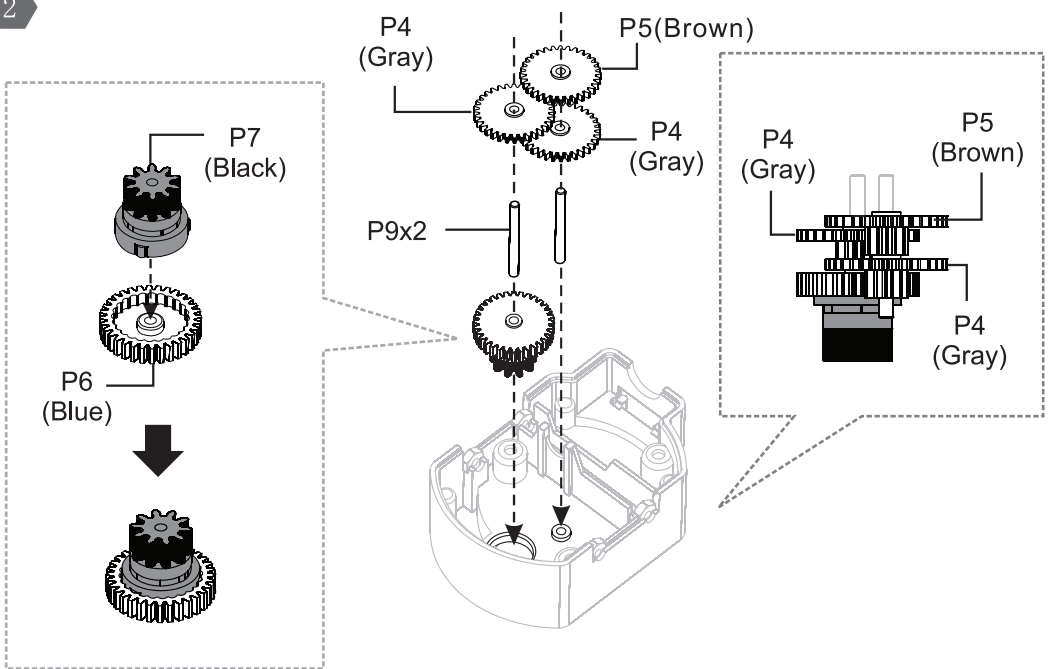
5 Mechanical Assembly:

1 Gearbox Assembly For M4

BM5

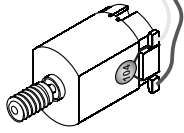


2



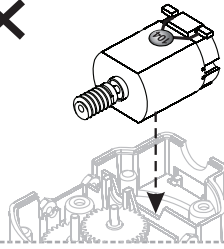
3

Black
Orange

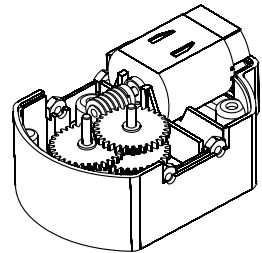
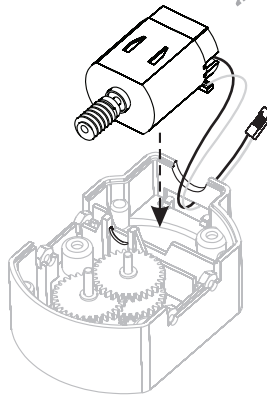
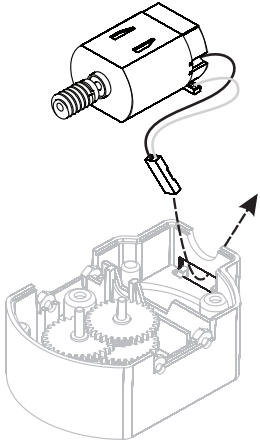
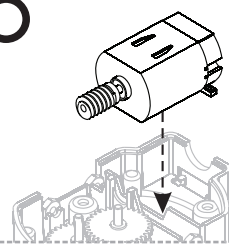


P1x2

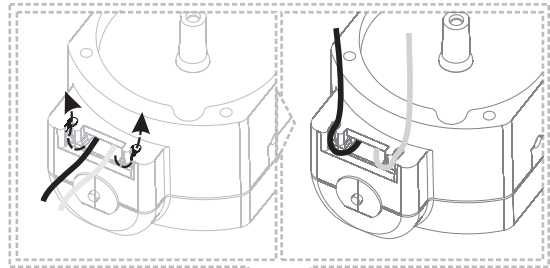
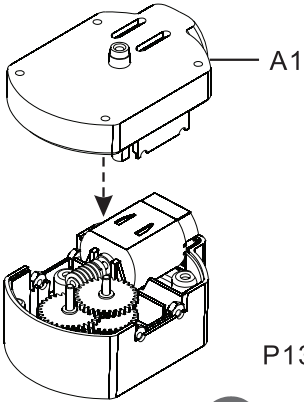
X



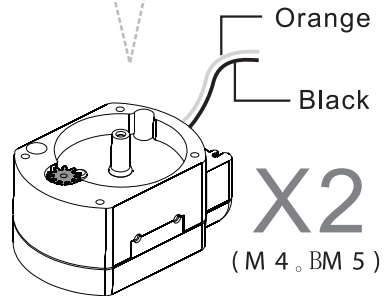
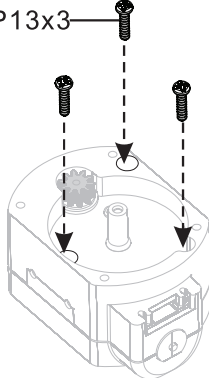
O



4



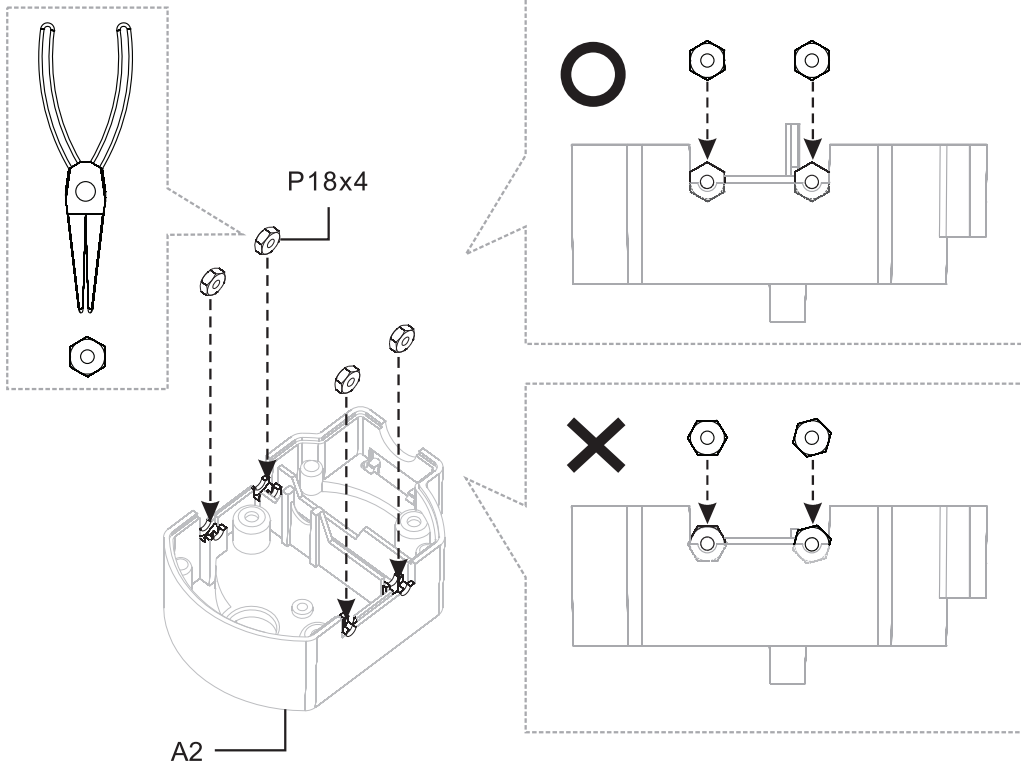
P13x3



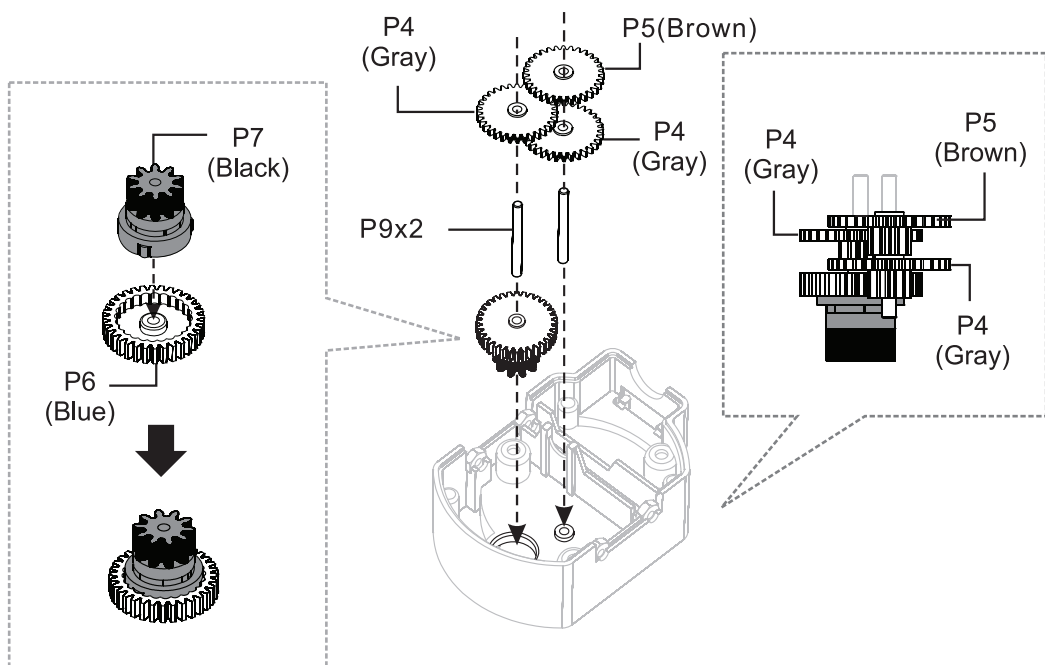
X2
(M 4, BM 5)

5

Gearbox Assembly For M3

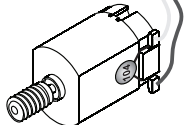


6



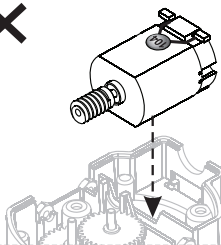
7

Black
Blue

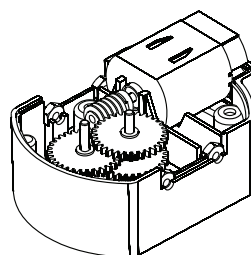
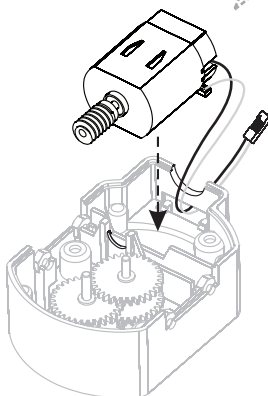
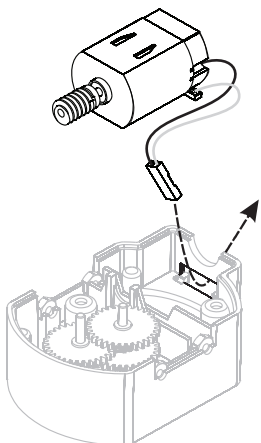
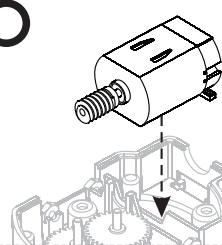


P2x1

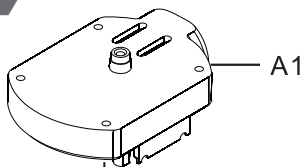
✗



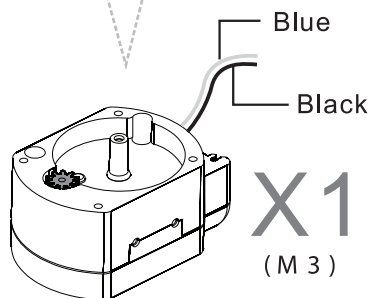
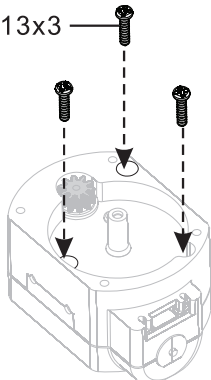
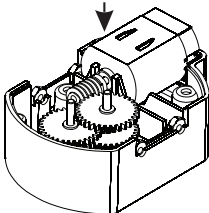
○



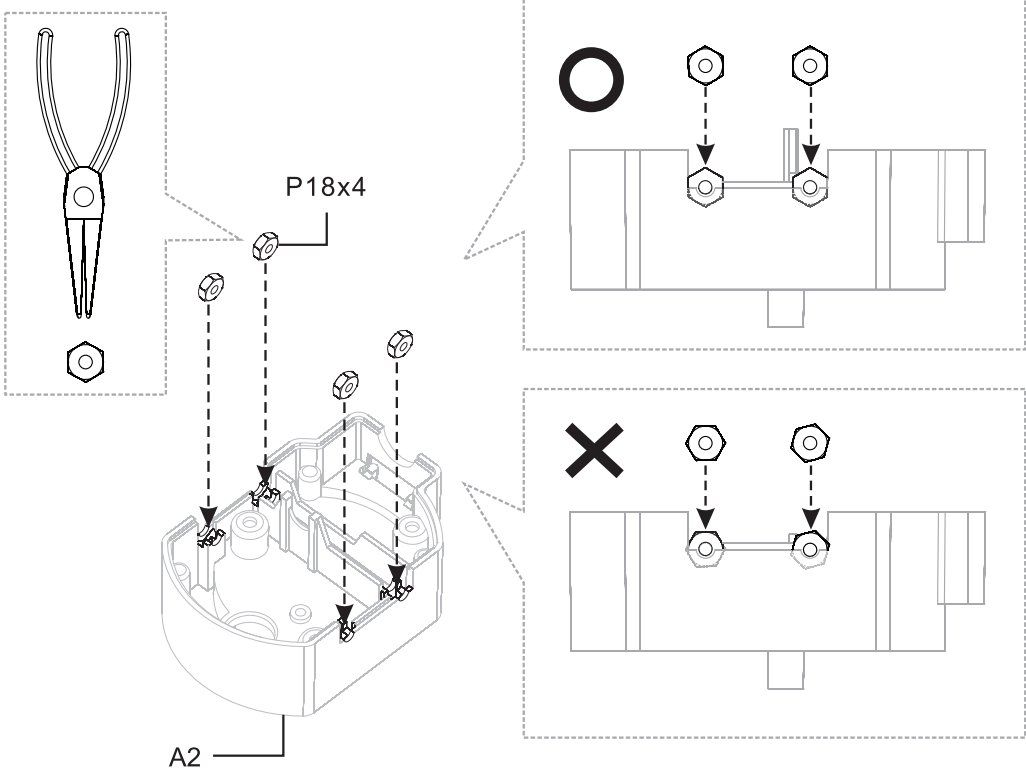
8



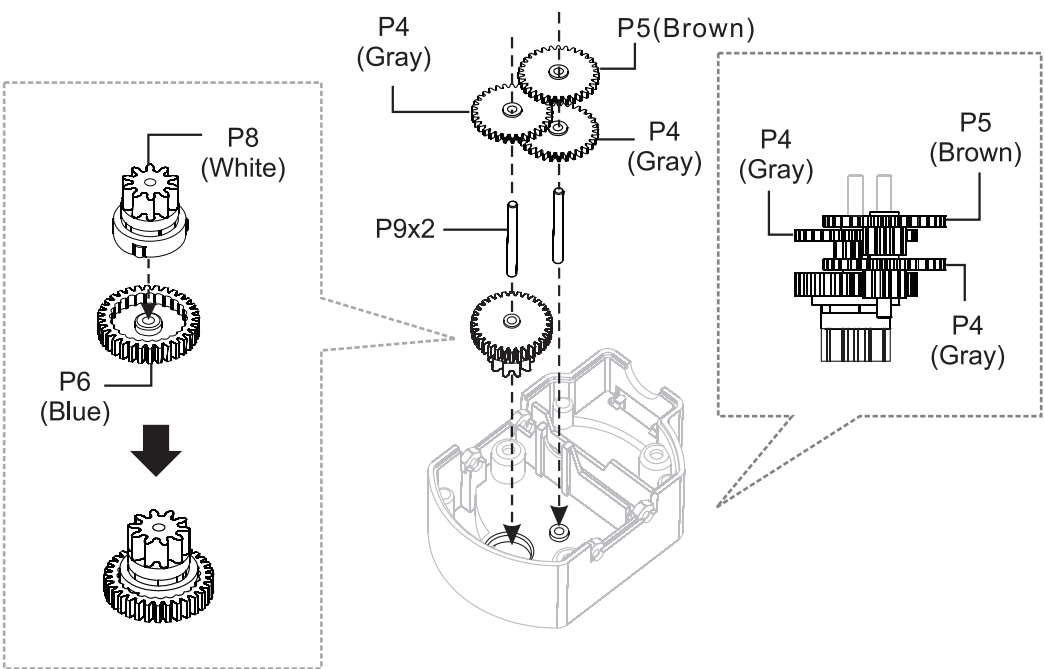
P13x3



9 Gearbox Assembly For M2

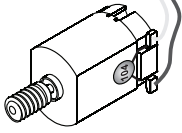


10



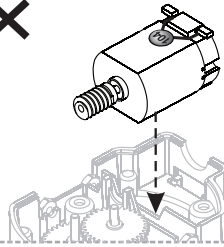
11

Black
Blue

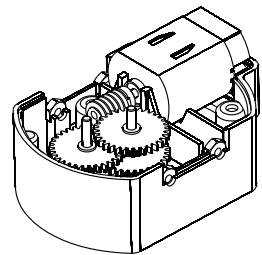
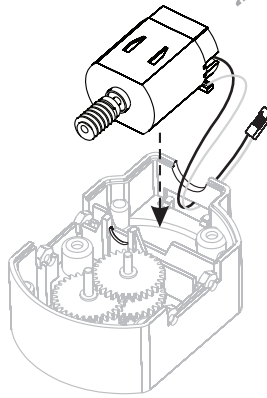
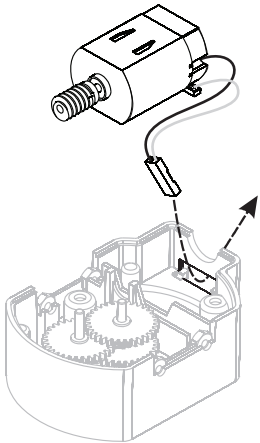
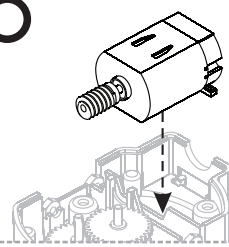


P2x1

✗

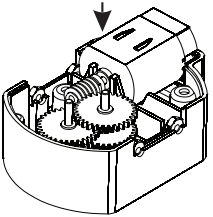
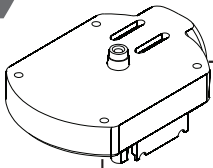


○

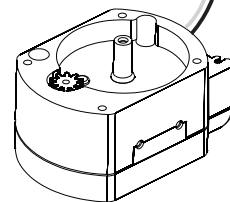
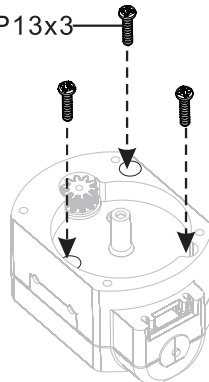


12

A1



P13x3



Blue

Black

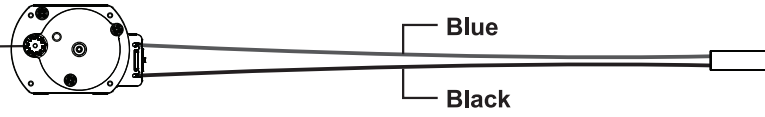
X1

(M 2)

13

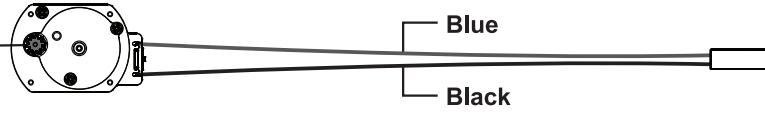
M2

White



M3

Black



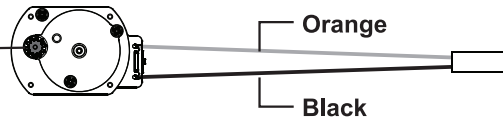
M4

Black

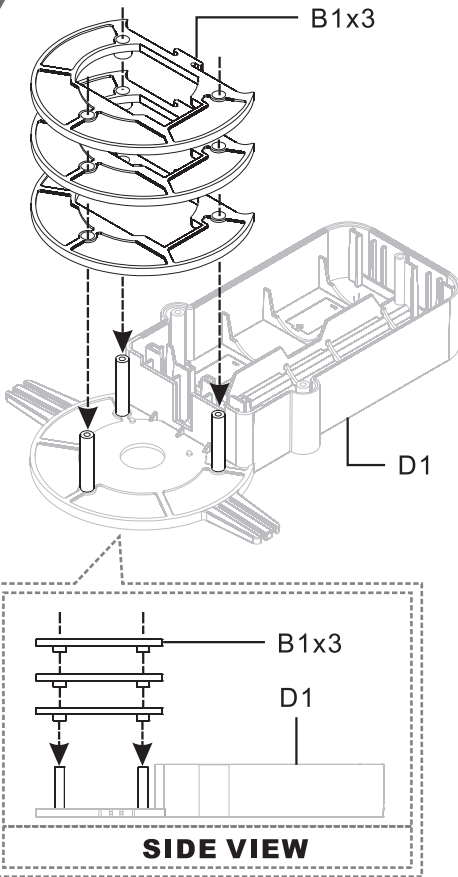


M5

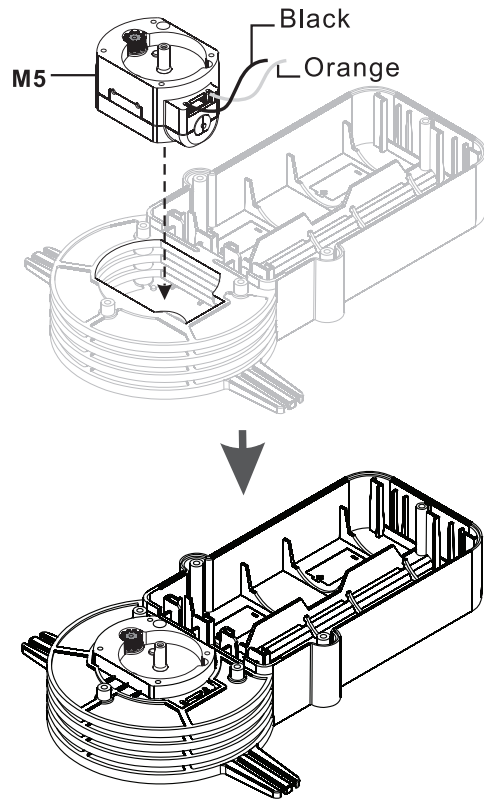
Black



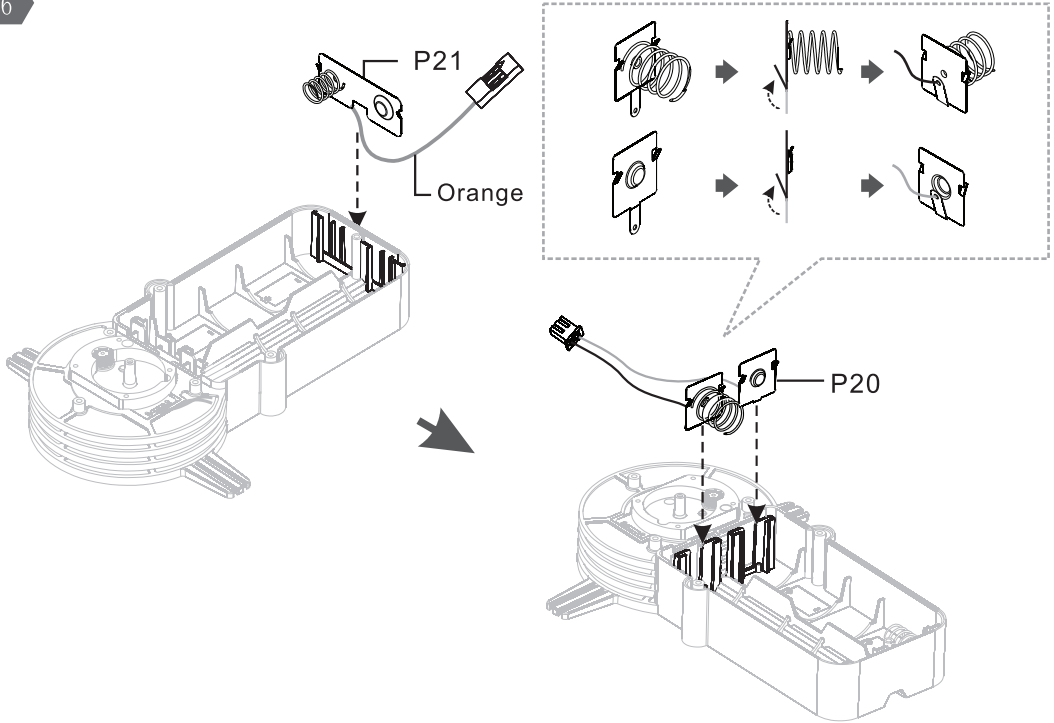
14



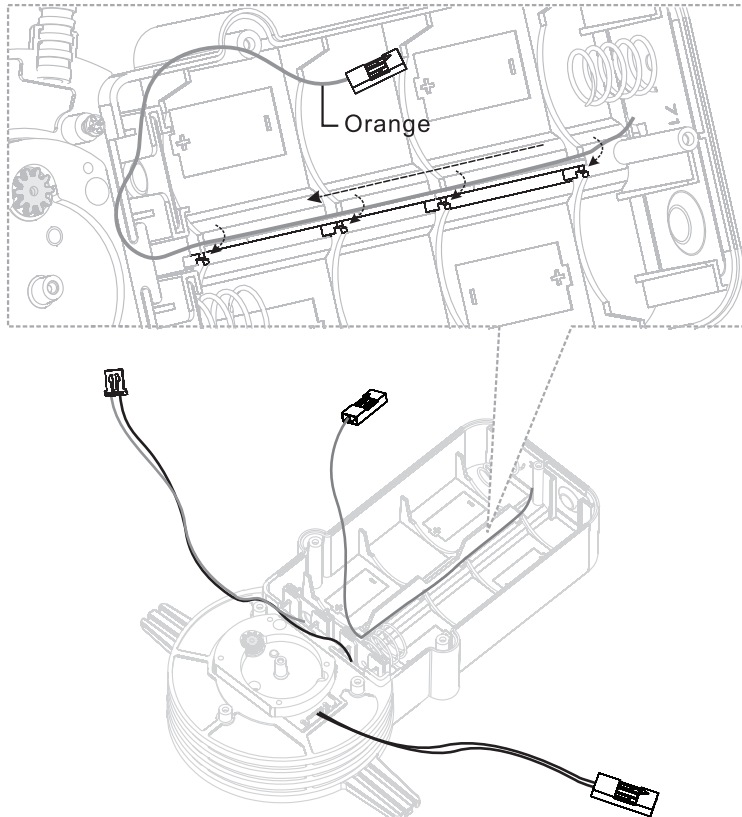
15



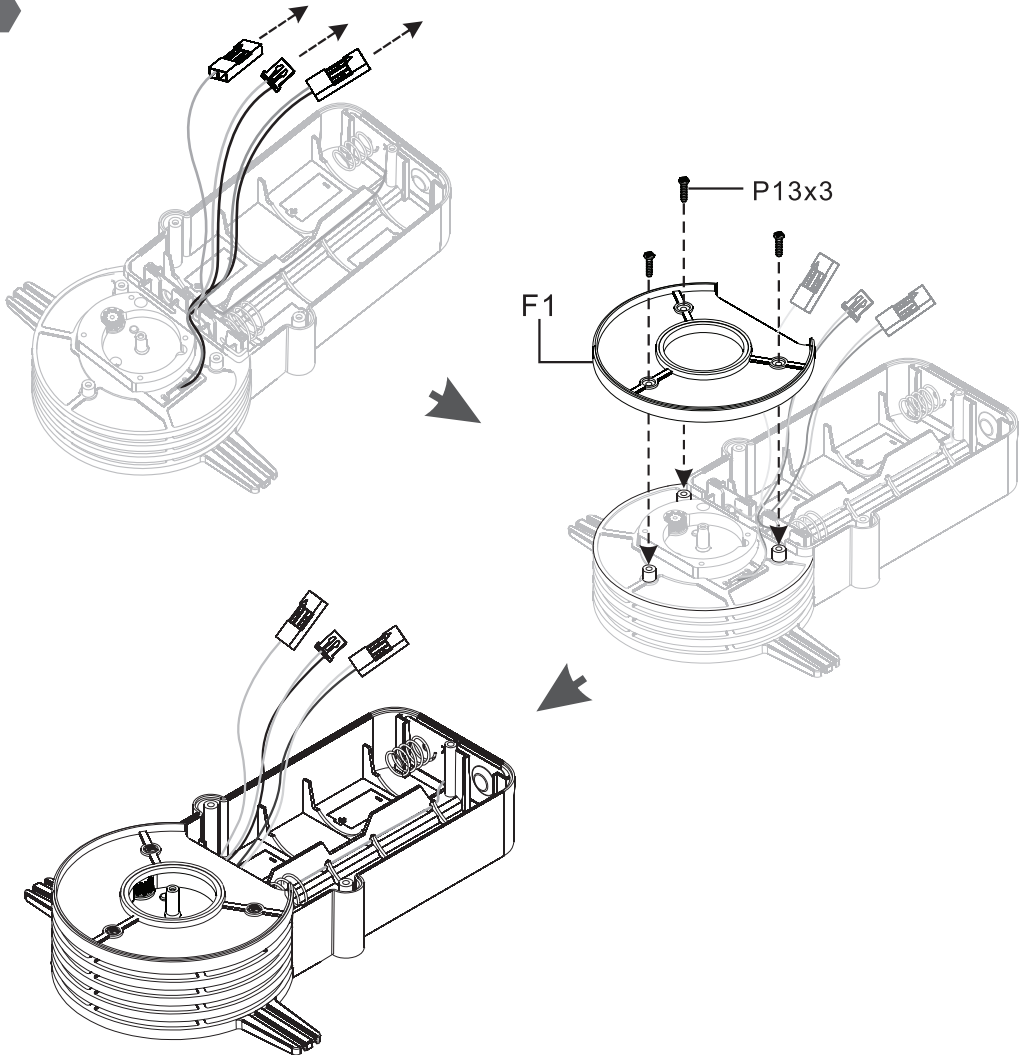
16



17

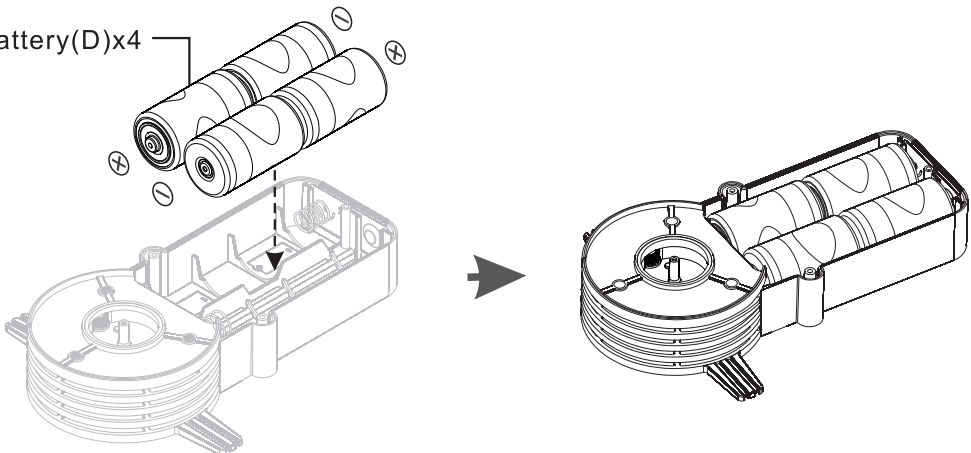


18

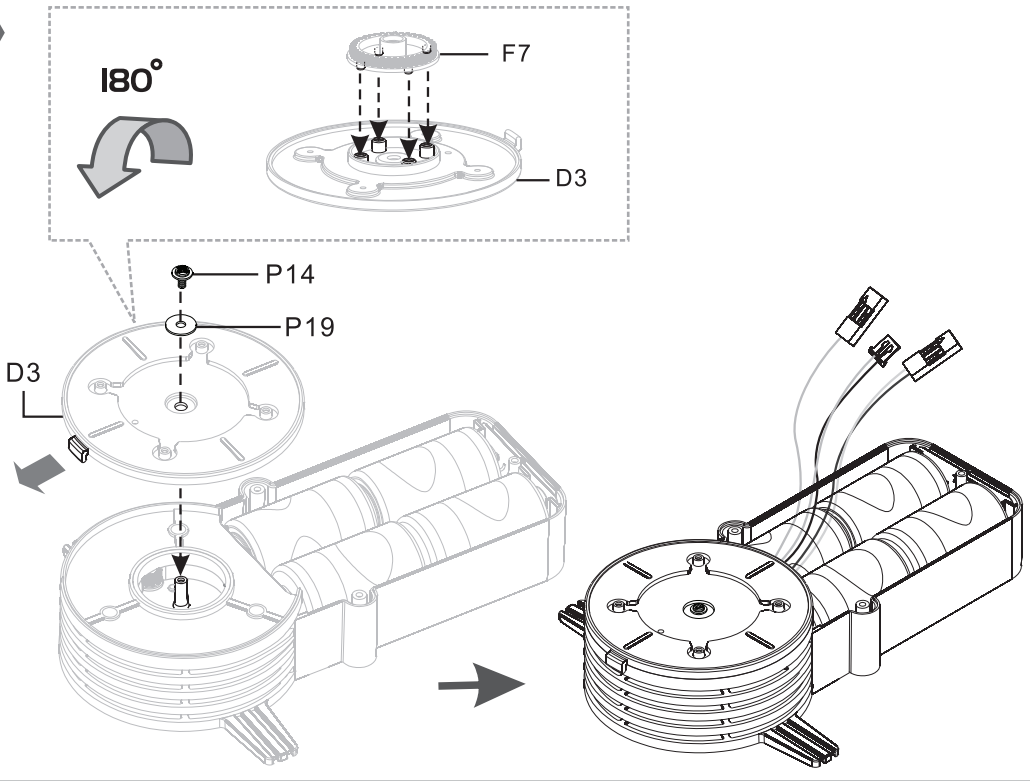


19

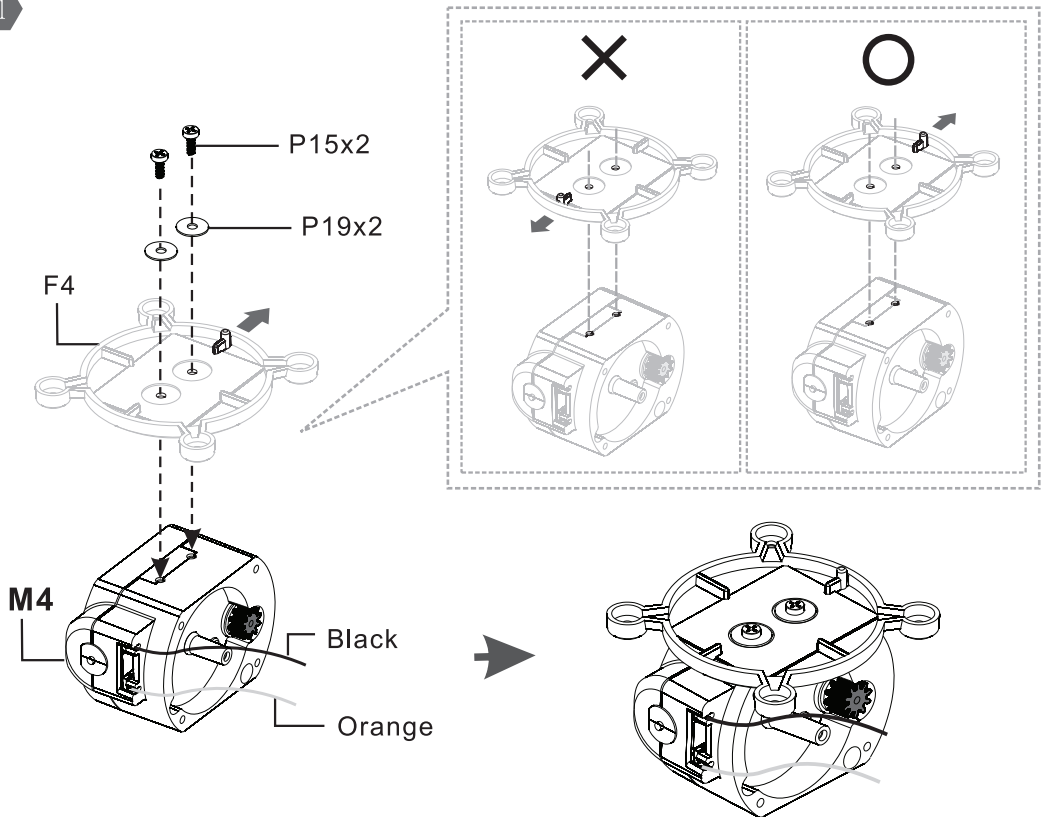
Battery(D)x4



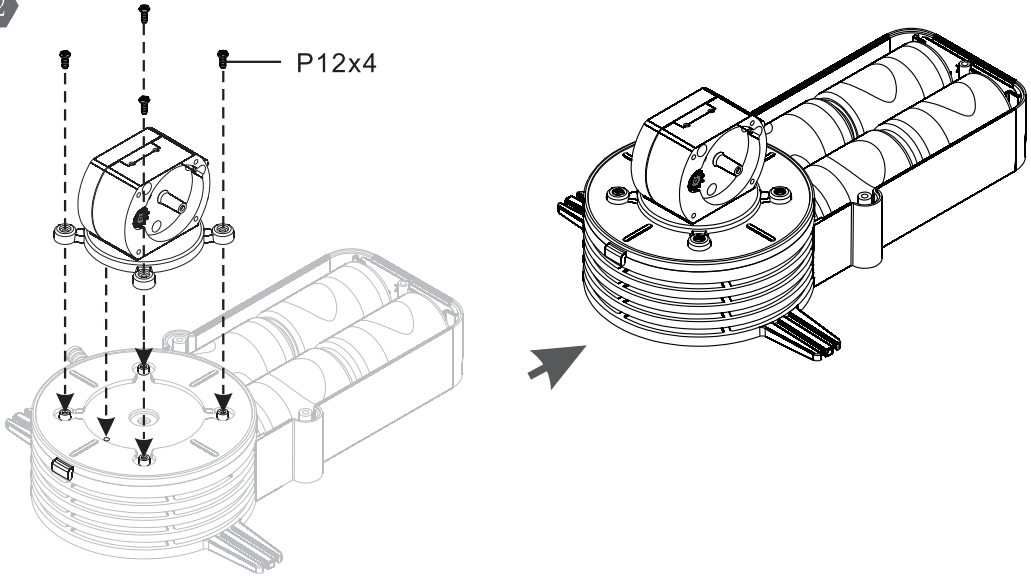
20



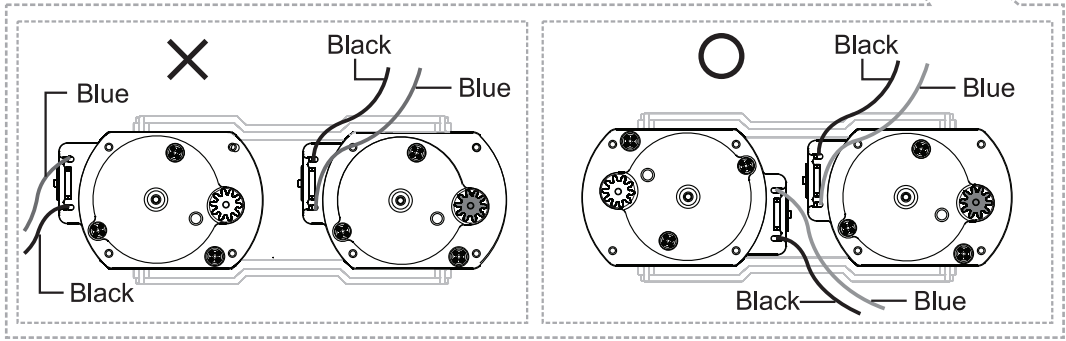
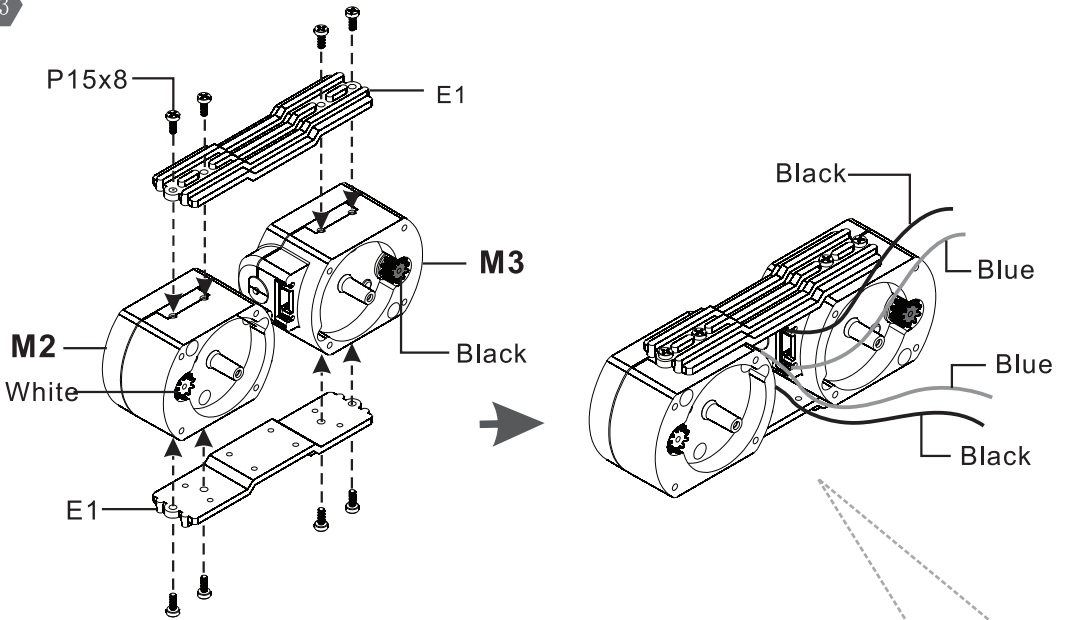
21



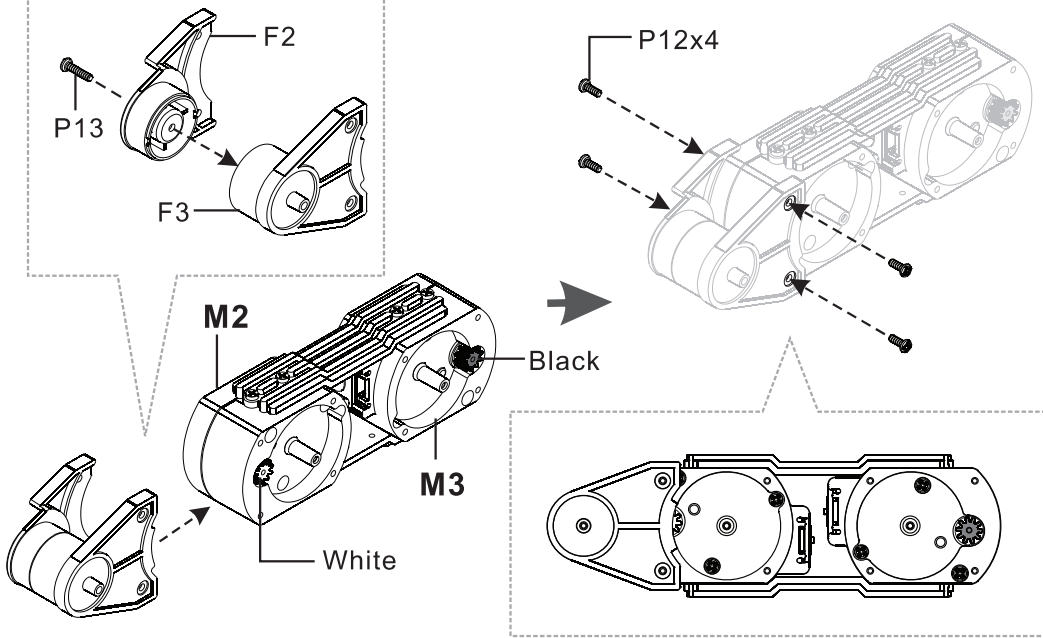
22



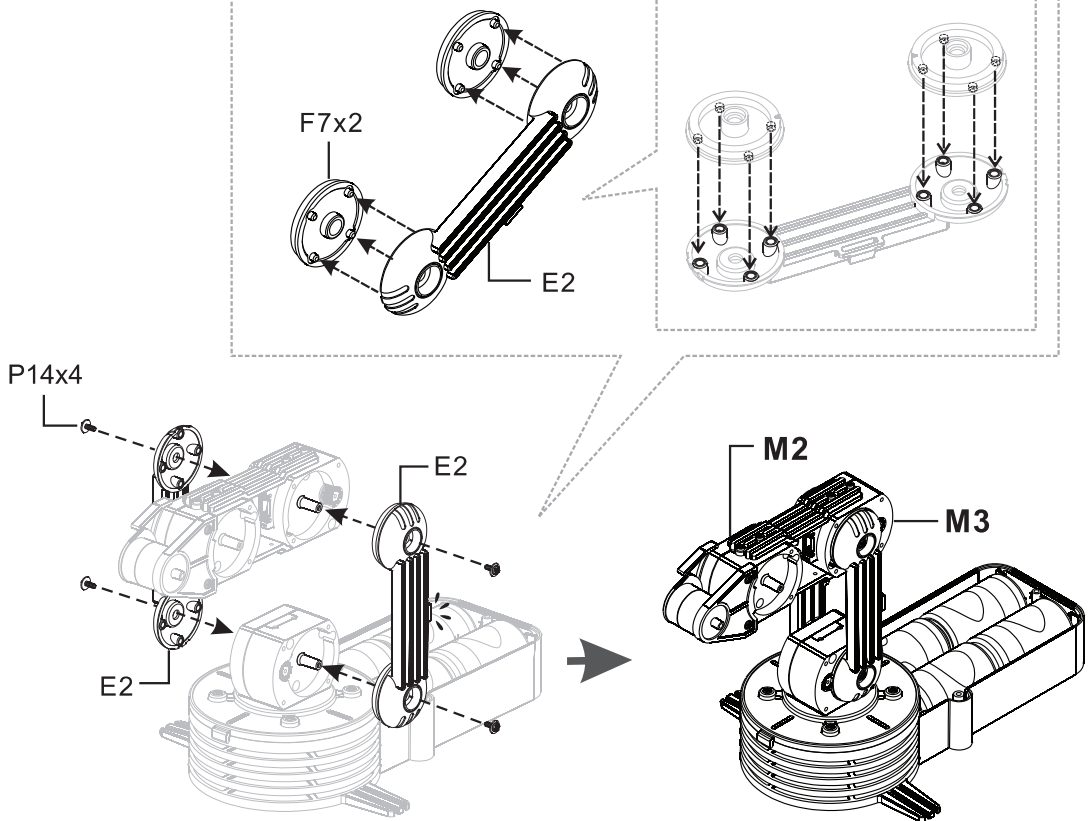
23

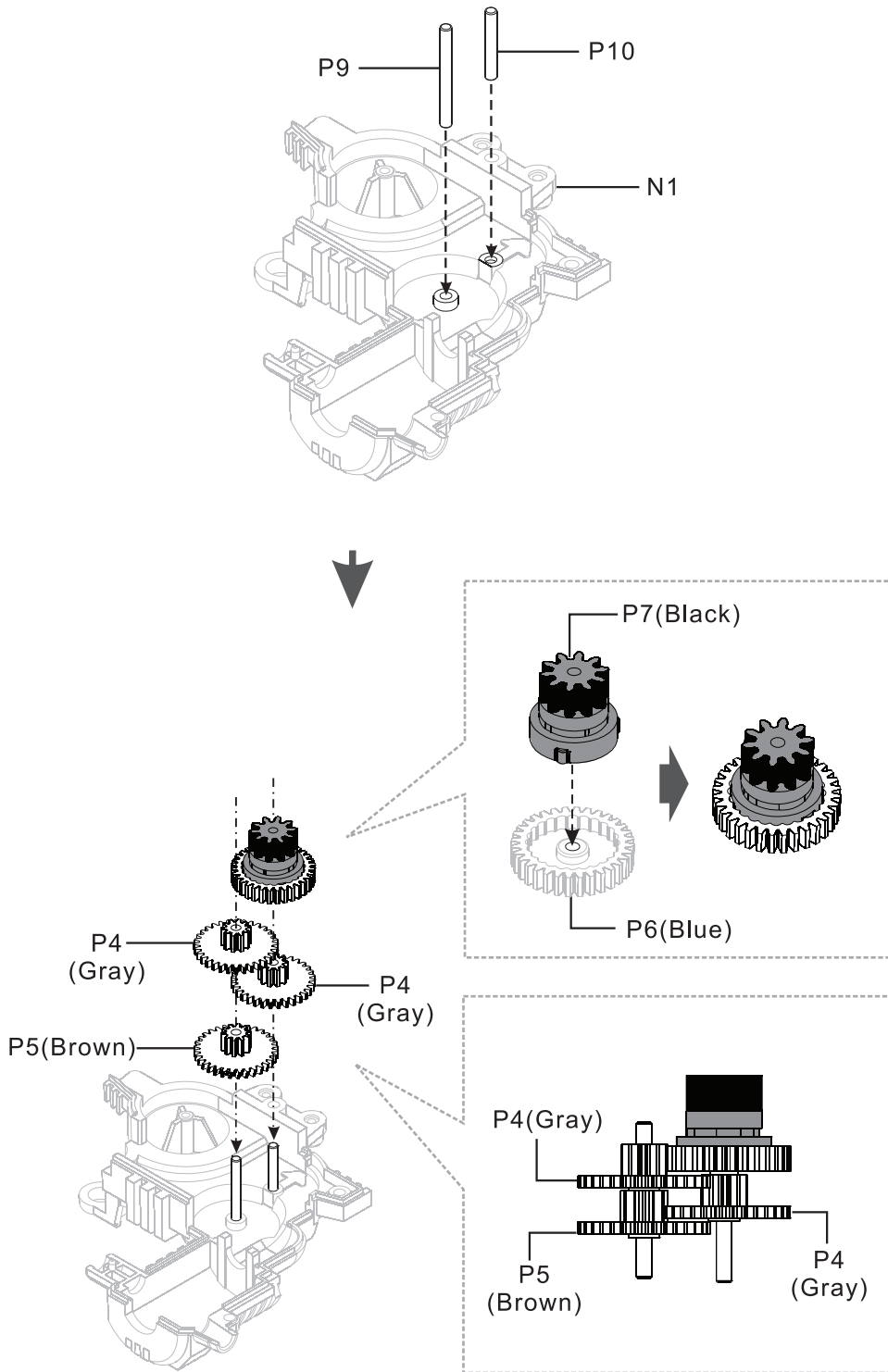


24

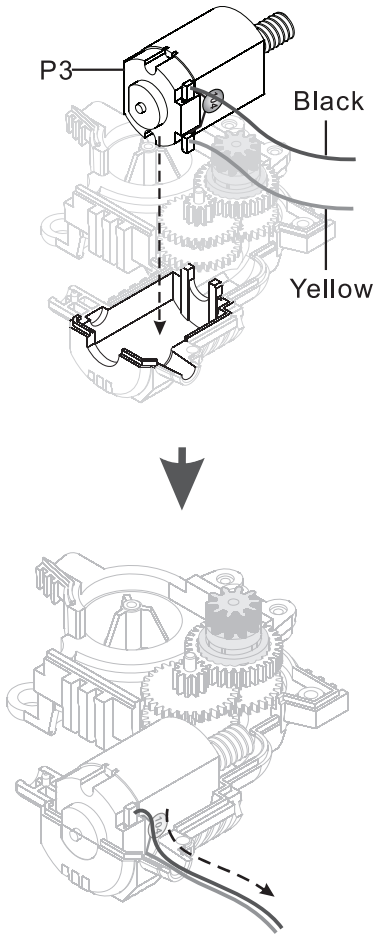


25

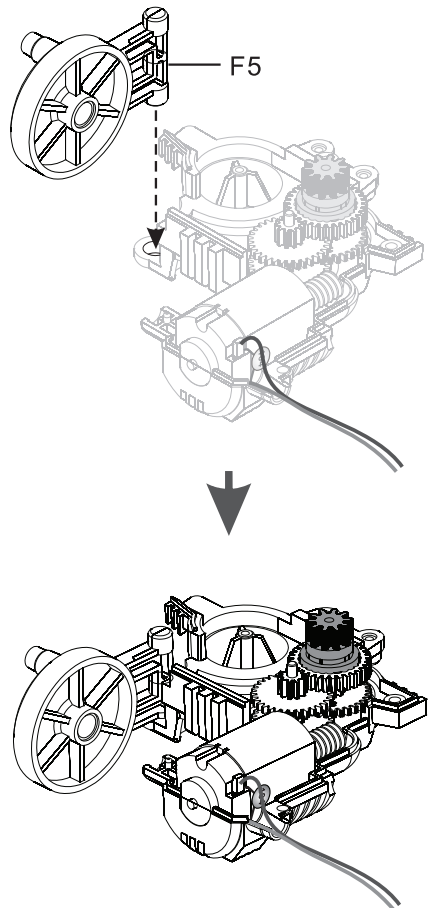




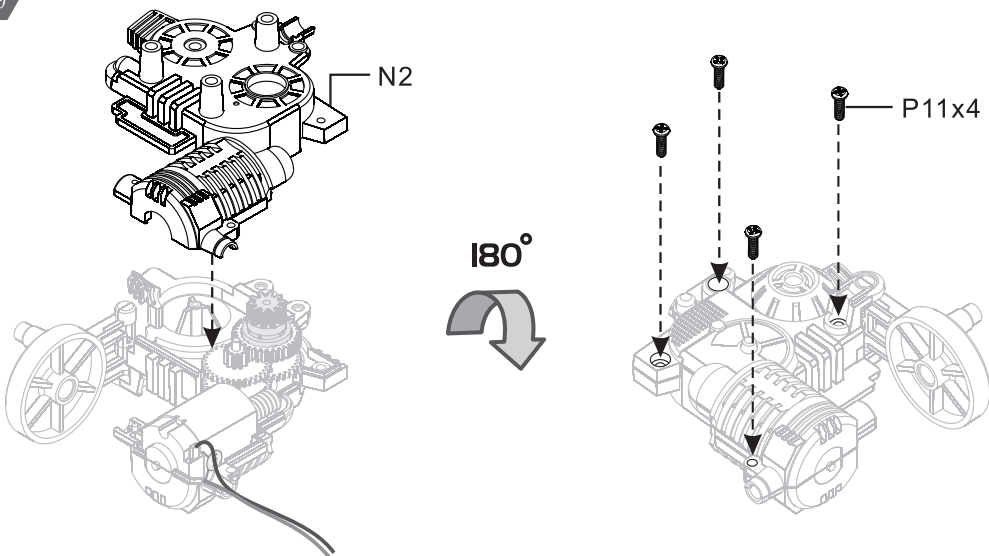
27



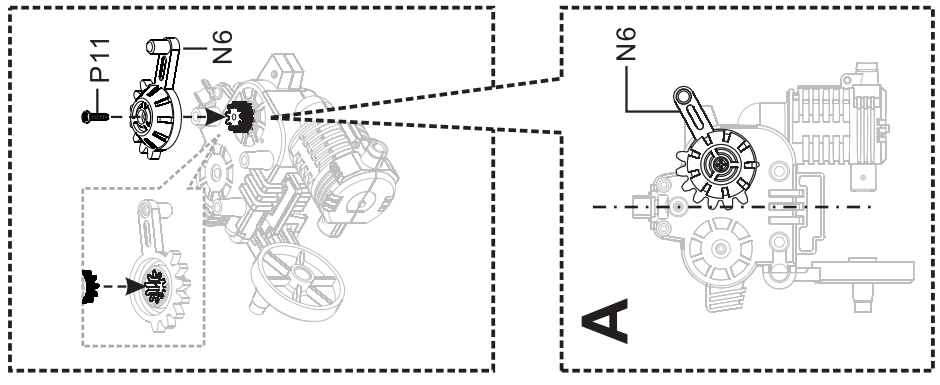
28



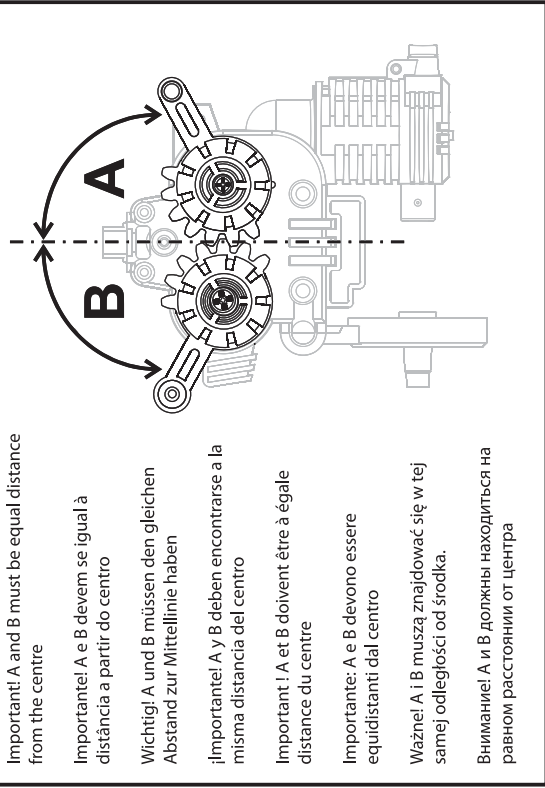
29



Step 1



Important!



Important! A and B must be equal distance from the centre

Important! A e B devem se igual à distância a partir do centro

Wichtig! A und B müssen den gleichen Abstand zur Mittellinie haben

Important! A y B deben encontrarse a la misma distancia del centro

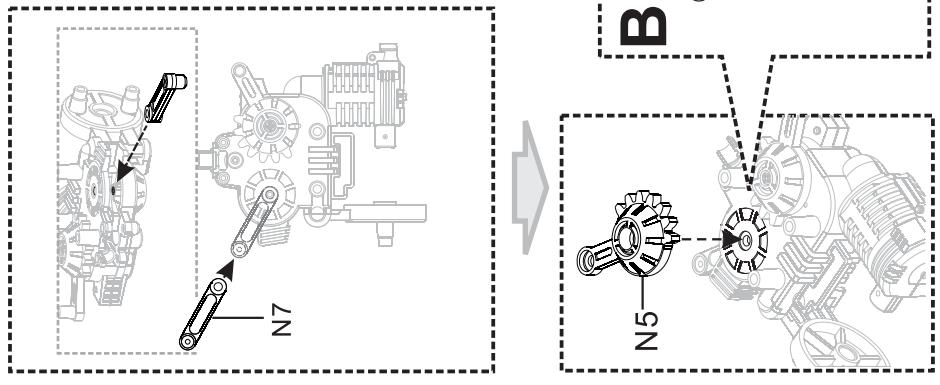
Important ! A et B doivent être à égale distance du centre

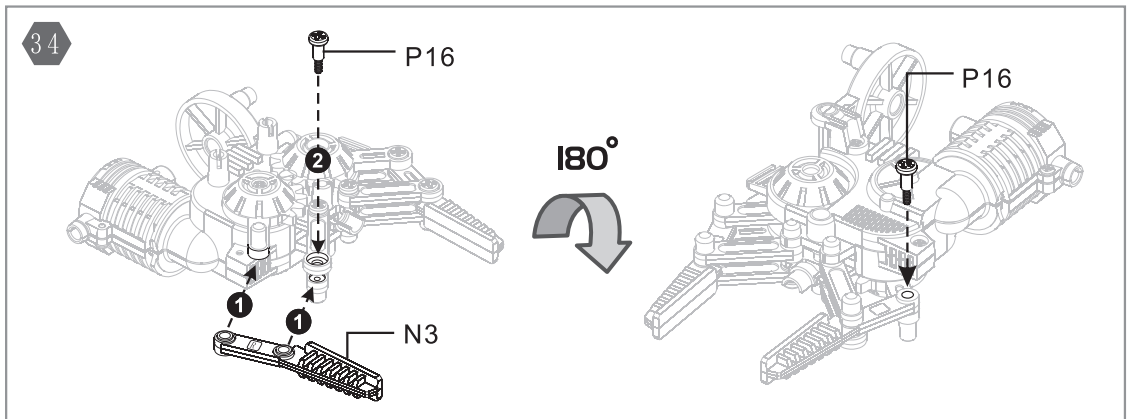
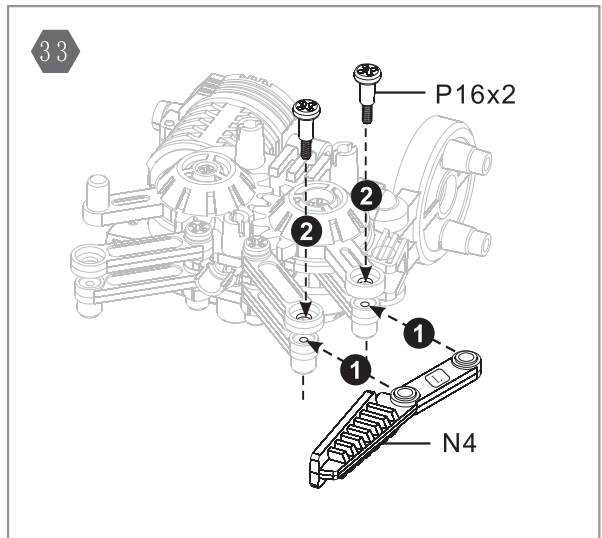
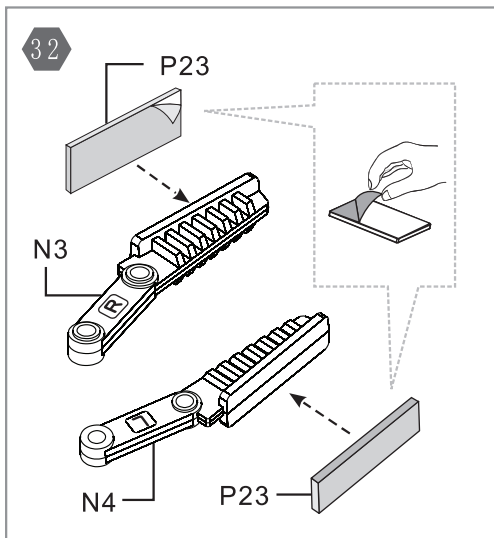
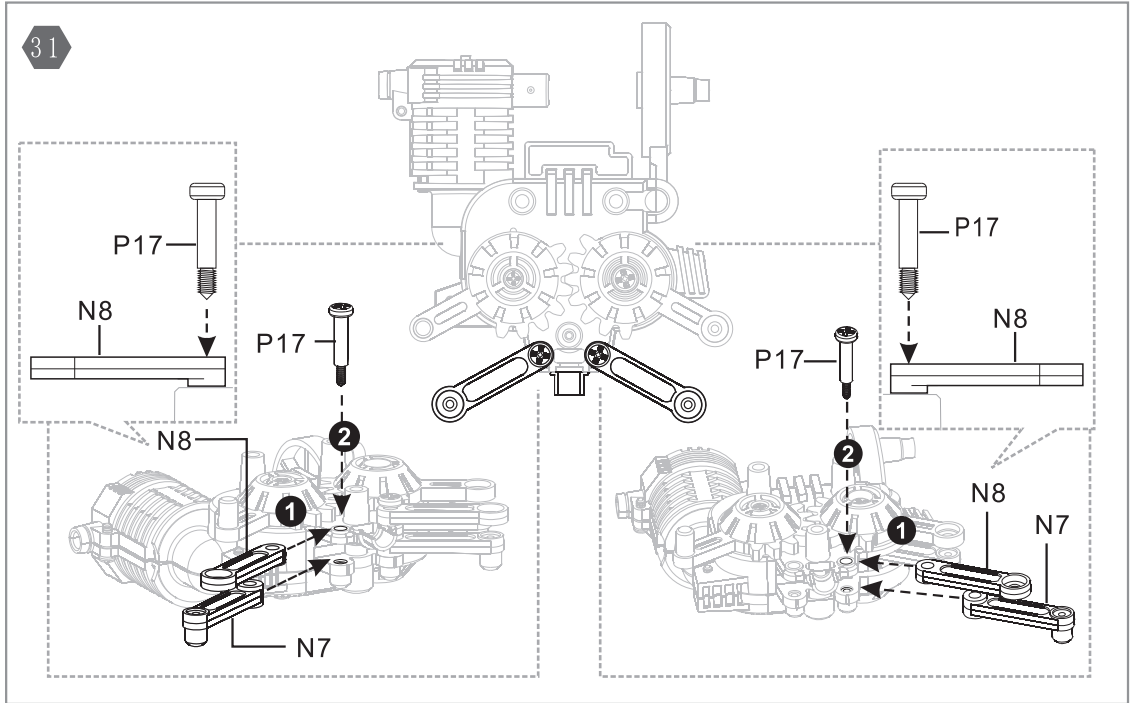
Importante: A e B devono essere equidistanti dal centro

Ważne! A i B muszą znajdować się w tej samej odległości od środka.

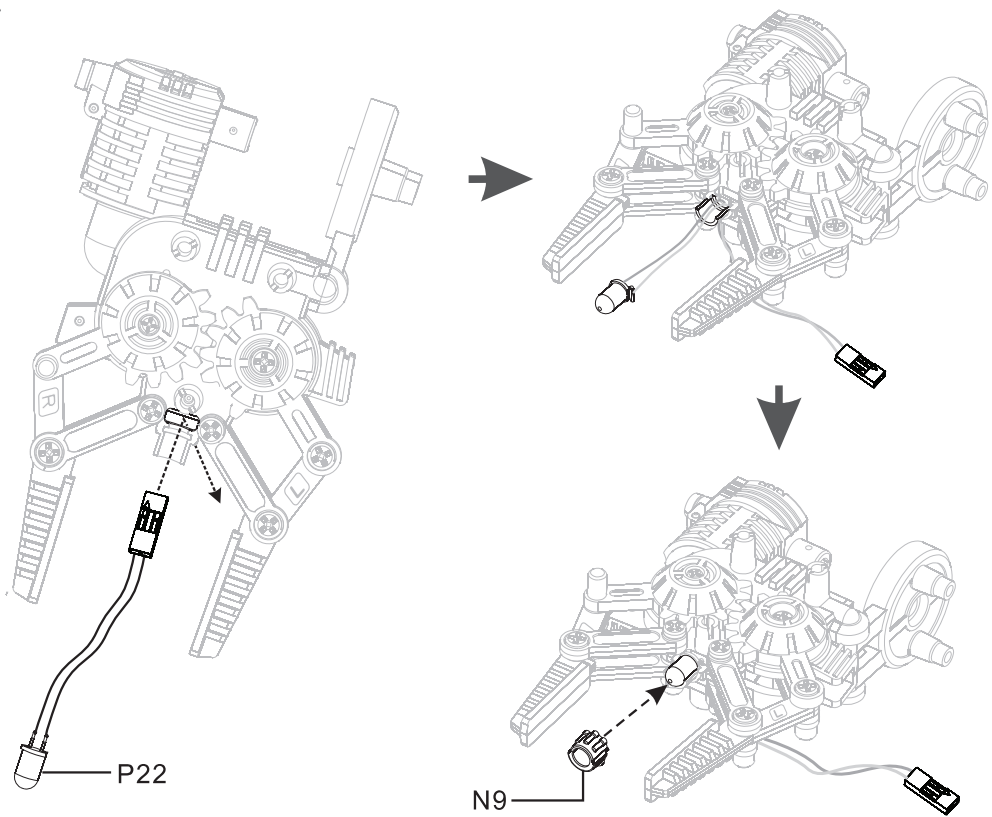
Внимание! А и В должны находиться на равном расстоянии от центра

Step 2

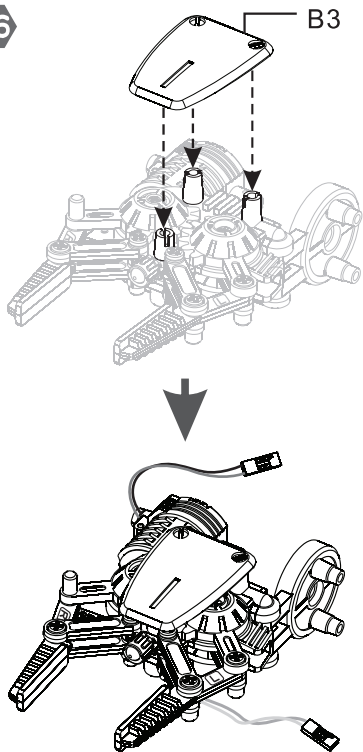




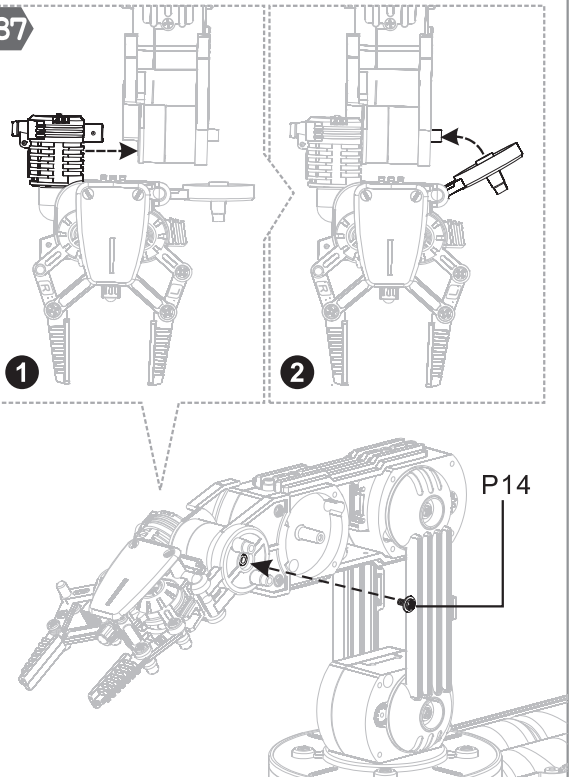
35



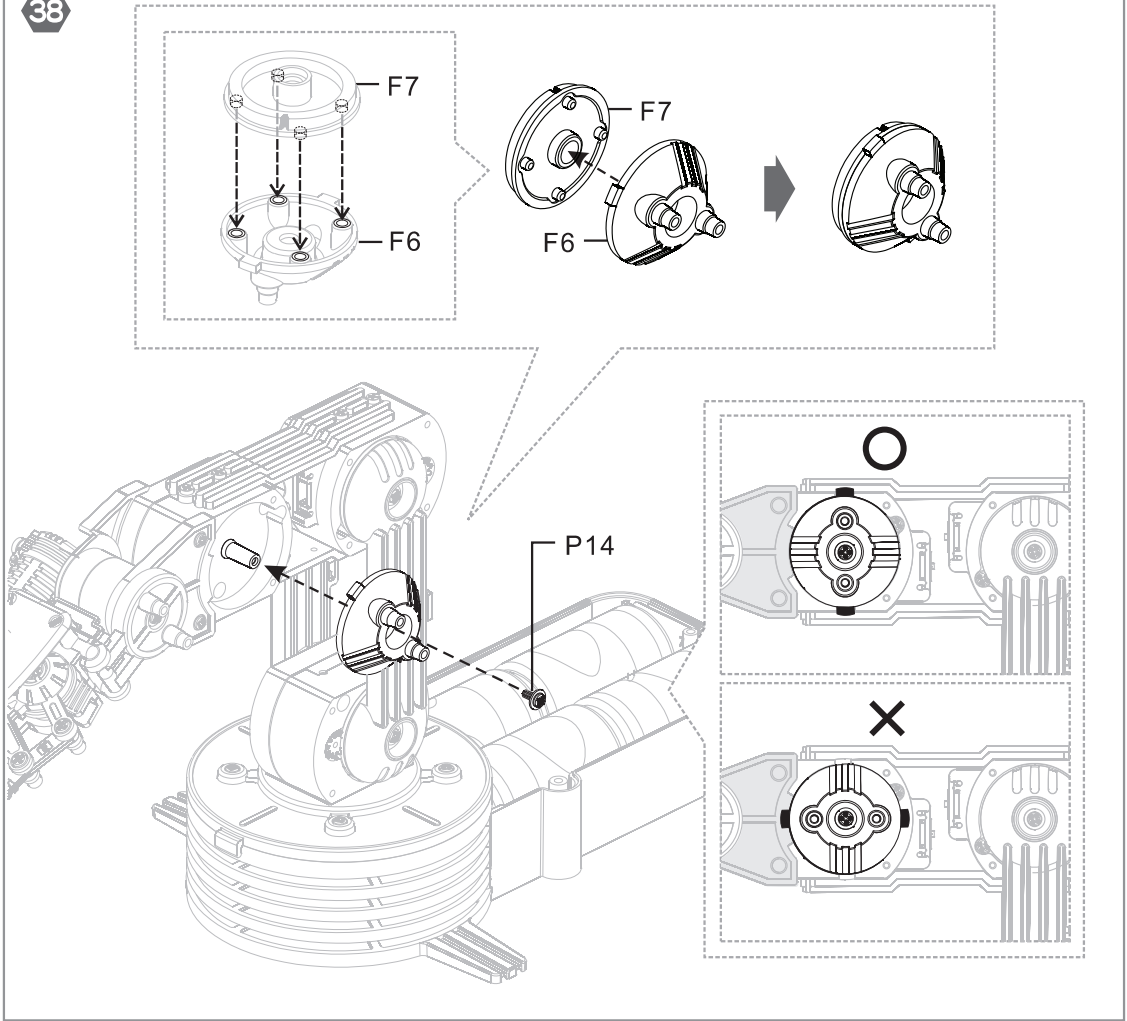
36



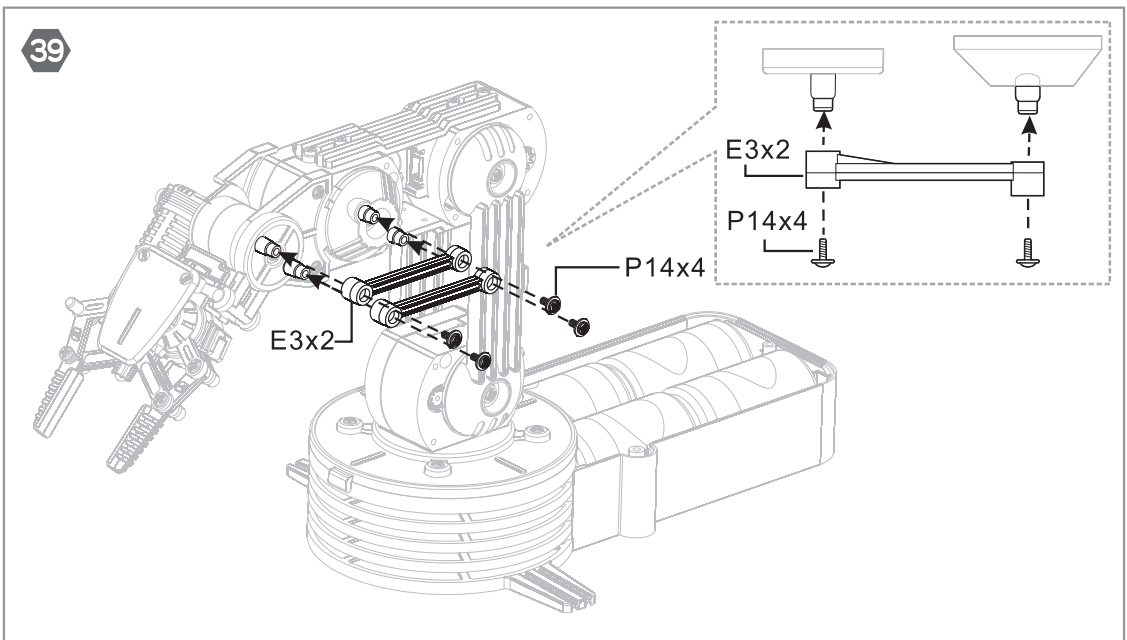
37

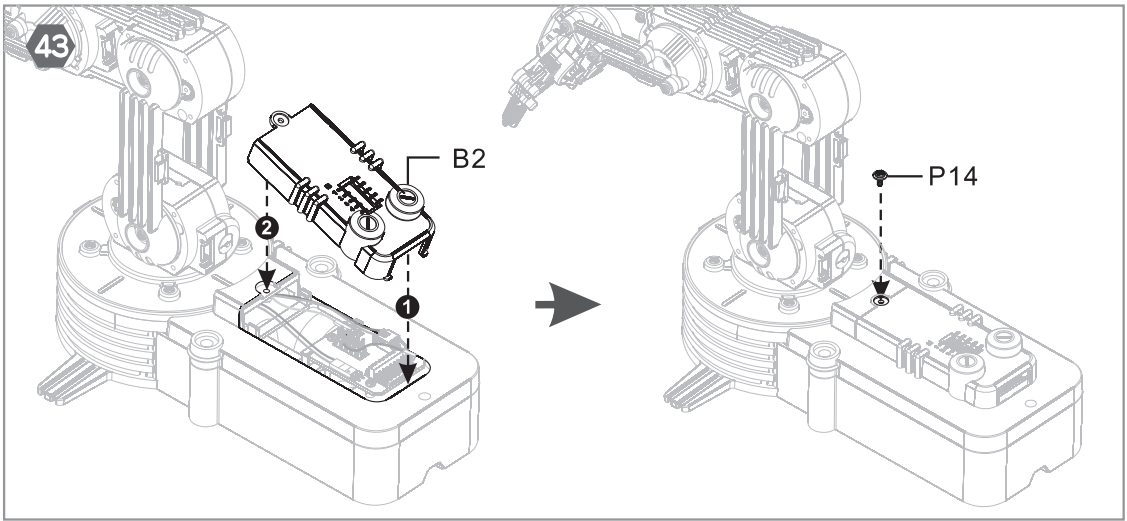
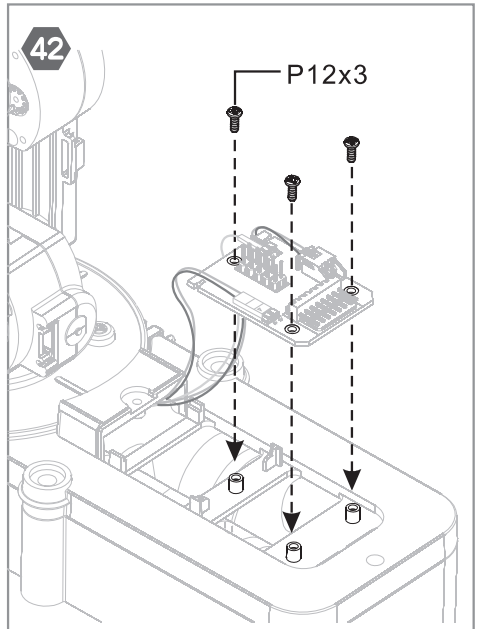
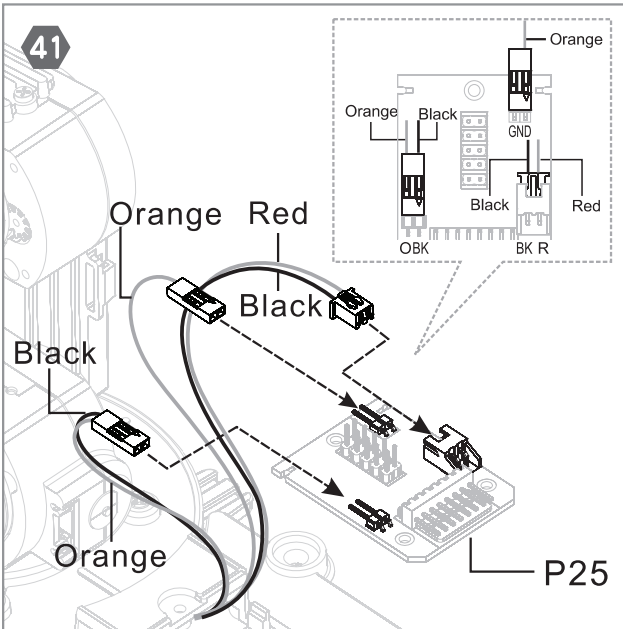
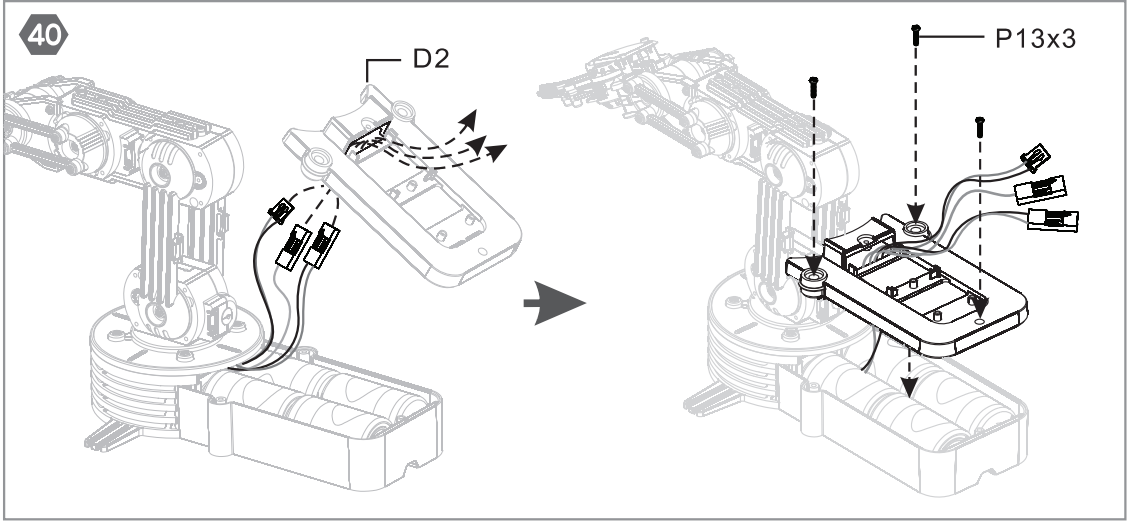


38



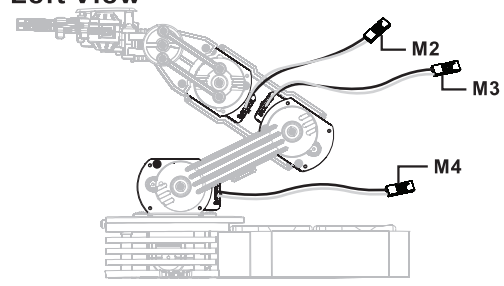
39



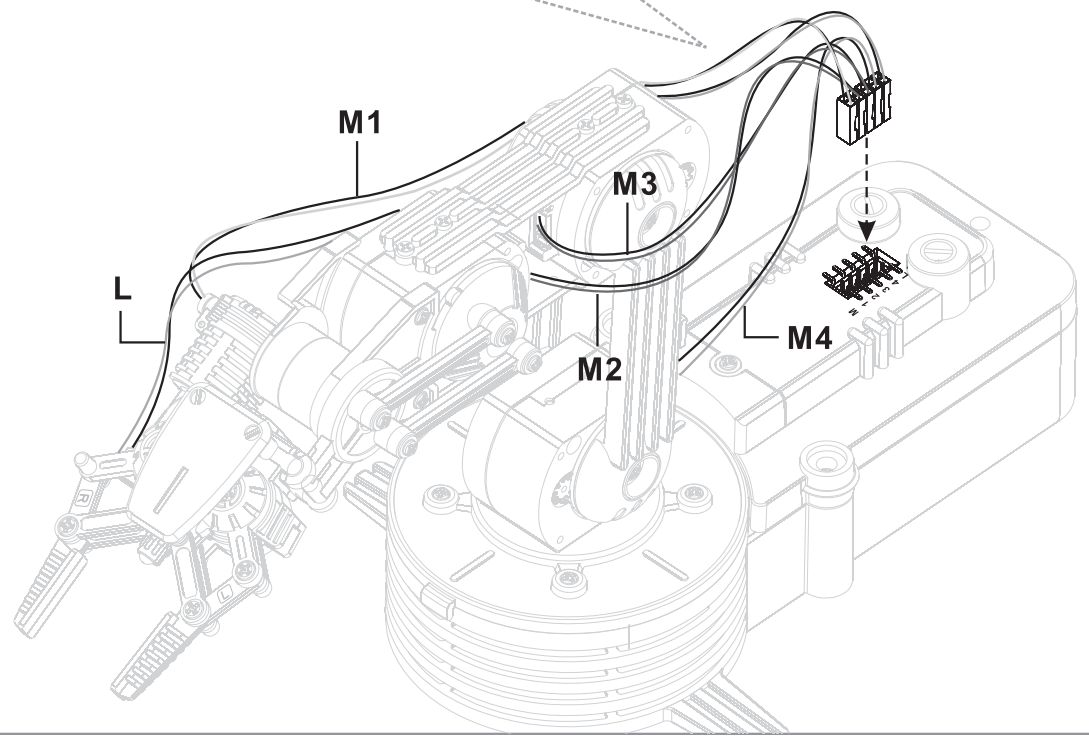
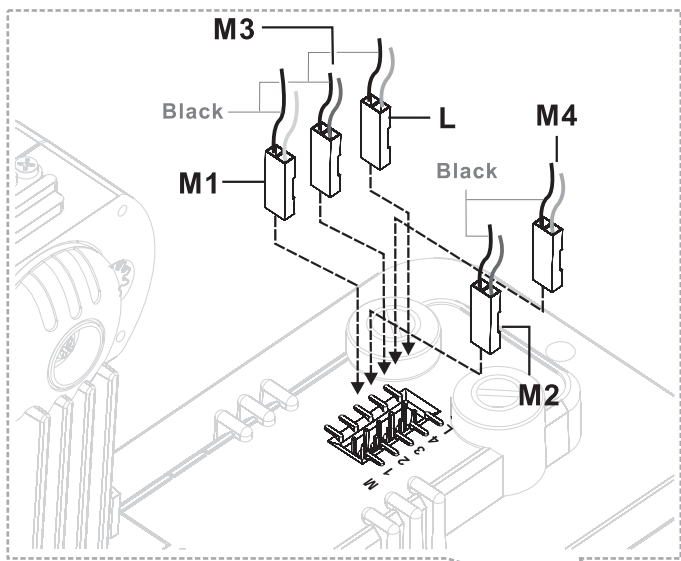
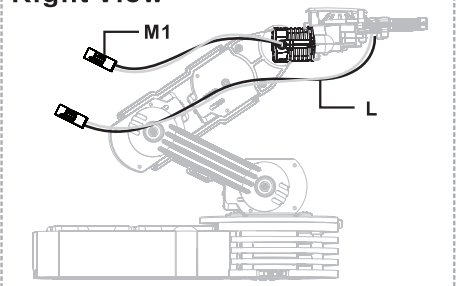


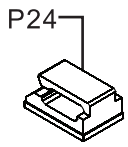
44 Wiring

Left View

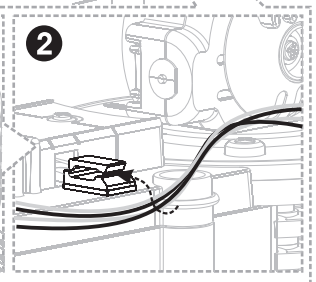
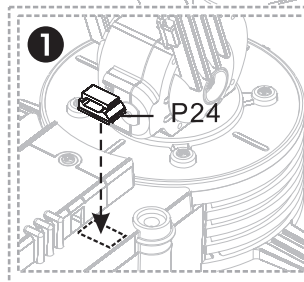
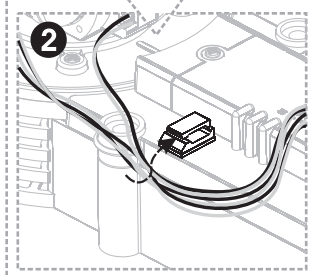
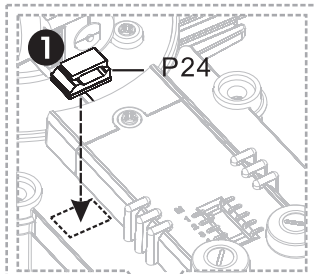
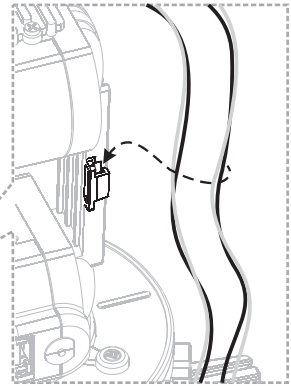
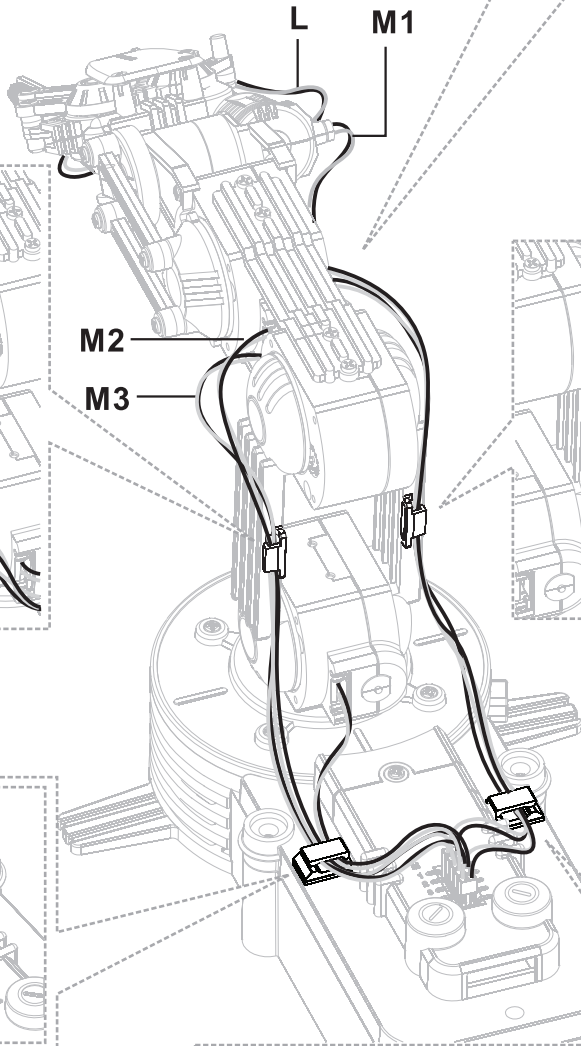
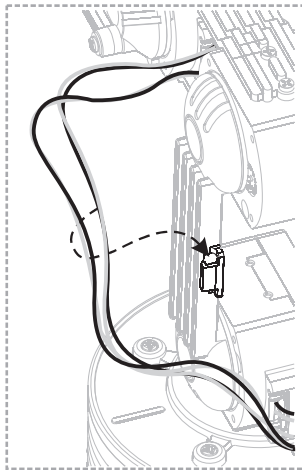
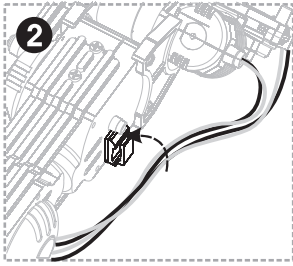
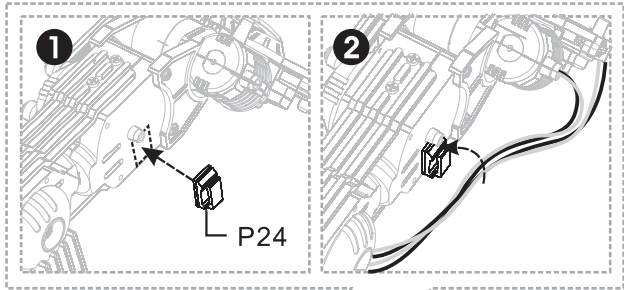
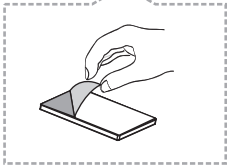


Right View



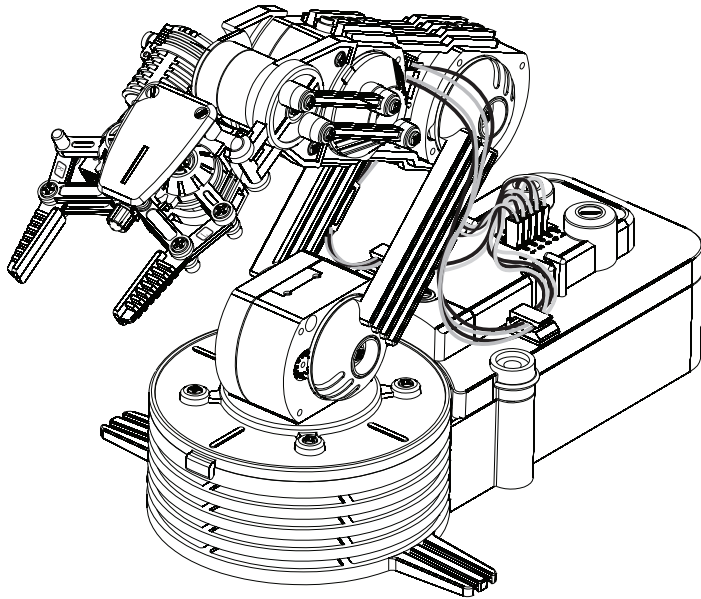


X3



46

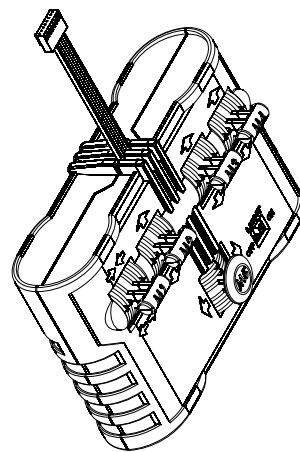
Finished Product



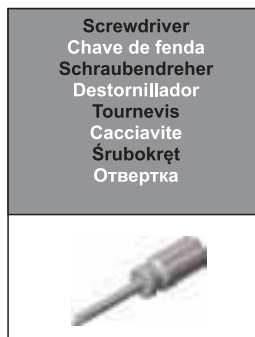
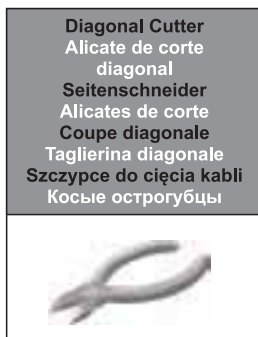
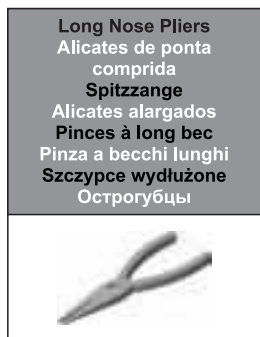
Wired Control Box

1 Product Introduction :

- EN** Use the five levers on the controller to move the Robot Arm up, down, left and right. The ON/OFF switch controls the search light.
Connect the controller to the main Robot Arm body with the 100cm flat cable.
- BP** Use as cinco alavancas no controle para mover o braço pra cima, para baixo, para esquerda e para a direita. Os controles de botão ON/OFF controla a luz de busca.
Conecte o controle ao corpo do braço robótico com o cabo chato de 100 cm.
- DE** Der Roboterarm wird mithilfe der fünf Hebel an der Steuerung auf, ab, nach links und nach rechts bewegt. Der EIN/AUS-Schalter regelt den Scheinwerfer.
Die Fernsteuerung wird mit dem 100 cm langen Flachkabel am Hauptteil des Roboterarms angeschlossen.
- ES** Utiliza las cinco palancas del controlador para mover el brazo robótico hacia arriba, hacia abajo, hacia la izquierda y hacia la derecha. El interruptor ON/OFF controla la luz de búsqueda.
Conecta el controlador al cuerpo principal del brazo robótico con el cable plano de 100 cm.
- FR** Utilisez les 5 leviers sur la commande pour faire bouger le bras vers le haut, le bas, la gauche, la droite. Le bouton ON/OFF contrôle le projecteur.
Connectez la commande au corps du bras robotisé avec un câble plat de 1 m.
- IT** Le cinque leve del telecomando consentono di muovere il braccio robotico verso l'alto, il basso, destra e sinistra. L'interruttore ON/OFF controlla il riflettore.
Collegare il telecomando al corpo del braccio robotico mediante il cavo piatto da 100 cm.
- PL** Pięć dźwigni sterownika służy do poruszania ramieniem robota w górę, w dół, w lewo i w prawo. Przełącznik wł./wył. (ON/OFF) kontroluje reflektor.
Podłącz sterownik do głównego korpusu ramienia robota za pomocą płaskiego kabla 100 cm.
- RU** Используйте пять рычагов манипулятора для управления роботизированной рукой: вверх, вниз, налево и направо. Переключатель ON/OFF используется для управления фонарем.
Подсоедините манипулятор к основе роботизированной руки при помощи ленточного кабеля.



2 Tools You May Need :



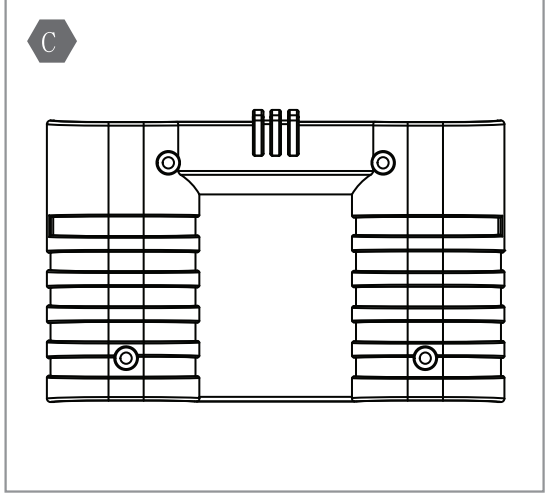
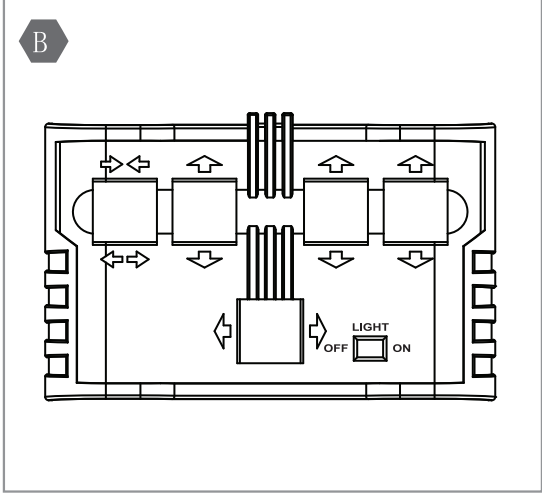
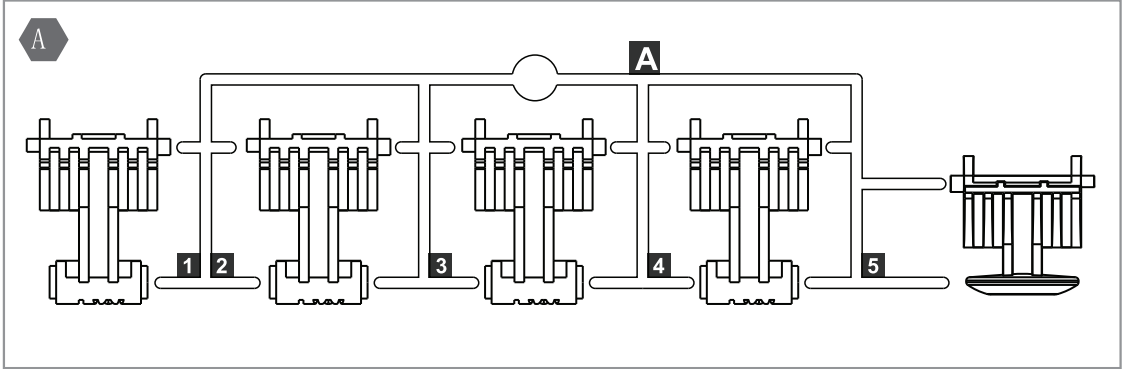
3 Mechanical Parts List :

P1		Metal Plate Placa de metal Metallplatte Placa metálica Plaque métallique Piastra metallica Płytki metalowa Металлическая пластина	
		Qty	5

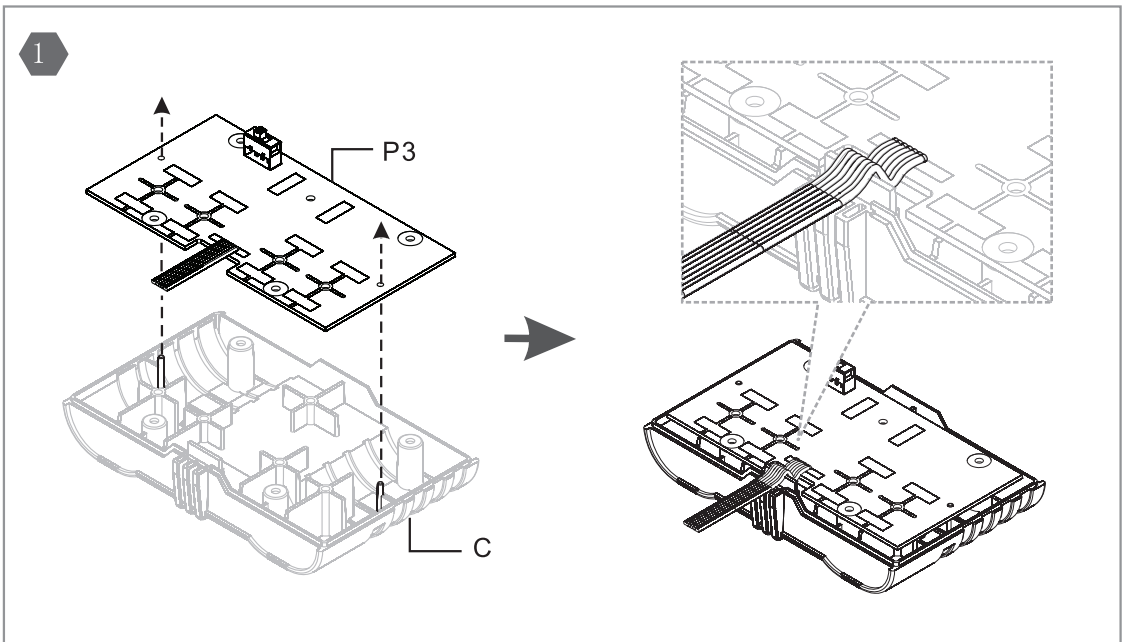
P2		Tapping Screw Parafuso rosqueado Schneidschraube Tornillo de rosca chapa Vis taraudeuse Vite filettante Śruba samogwintująca Нарезной винт	
		Qty	9 (3x10)

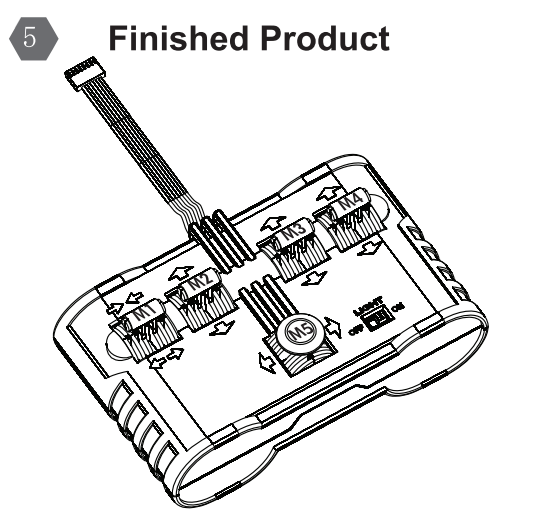
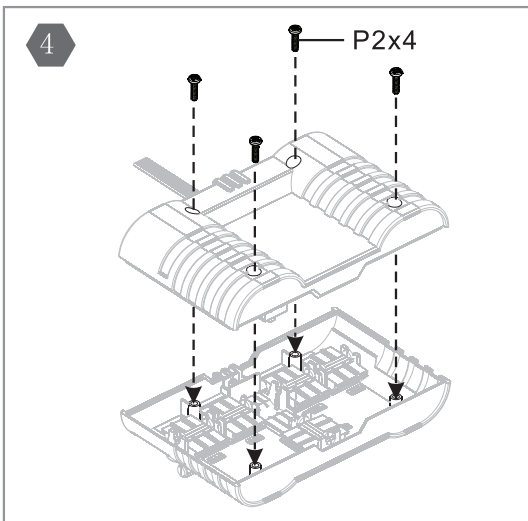
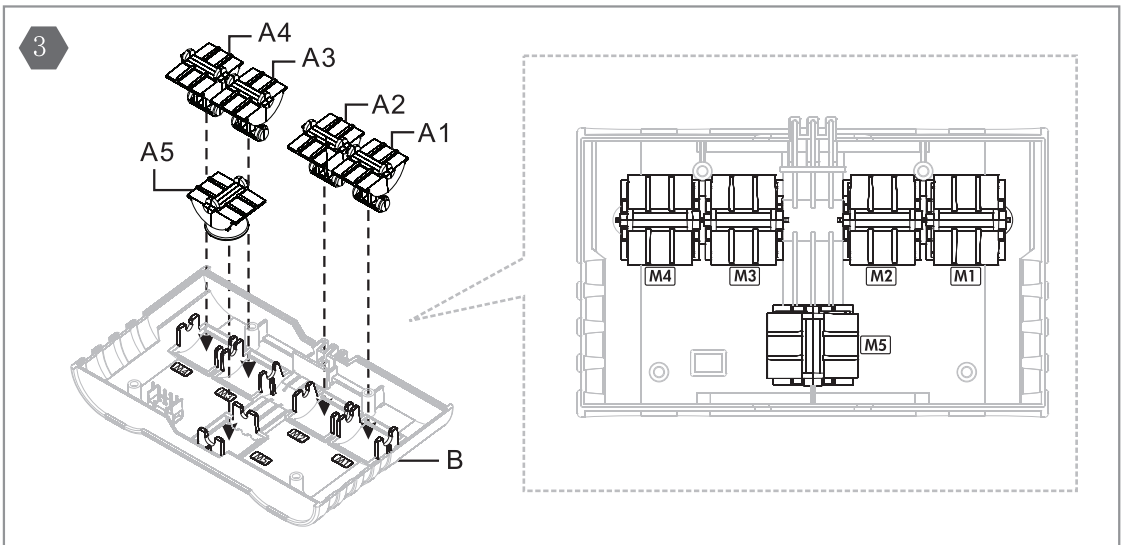
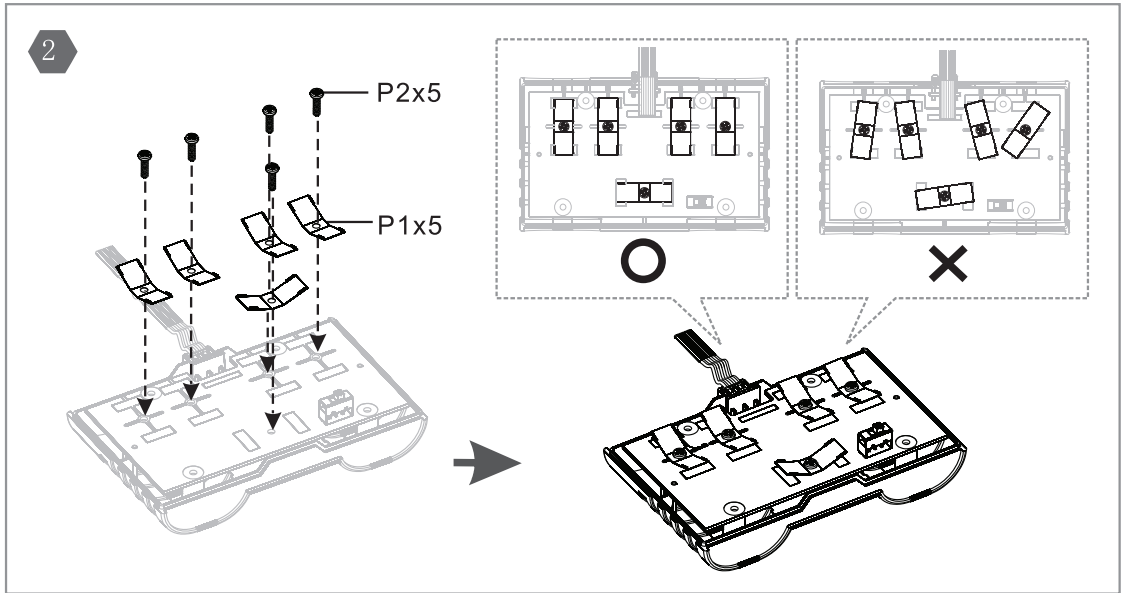
P3		PC Board Placa de PC Platine Tarjeta de circuito impreso Carte PC Scheda PC Płyta komputerowa Печатная плата	
		Qty	1

4 Plastic Parts :

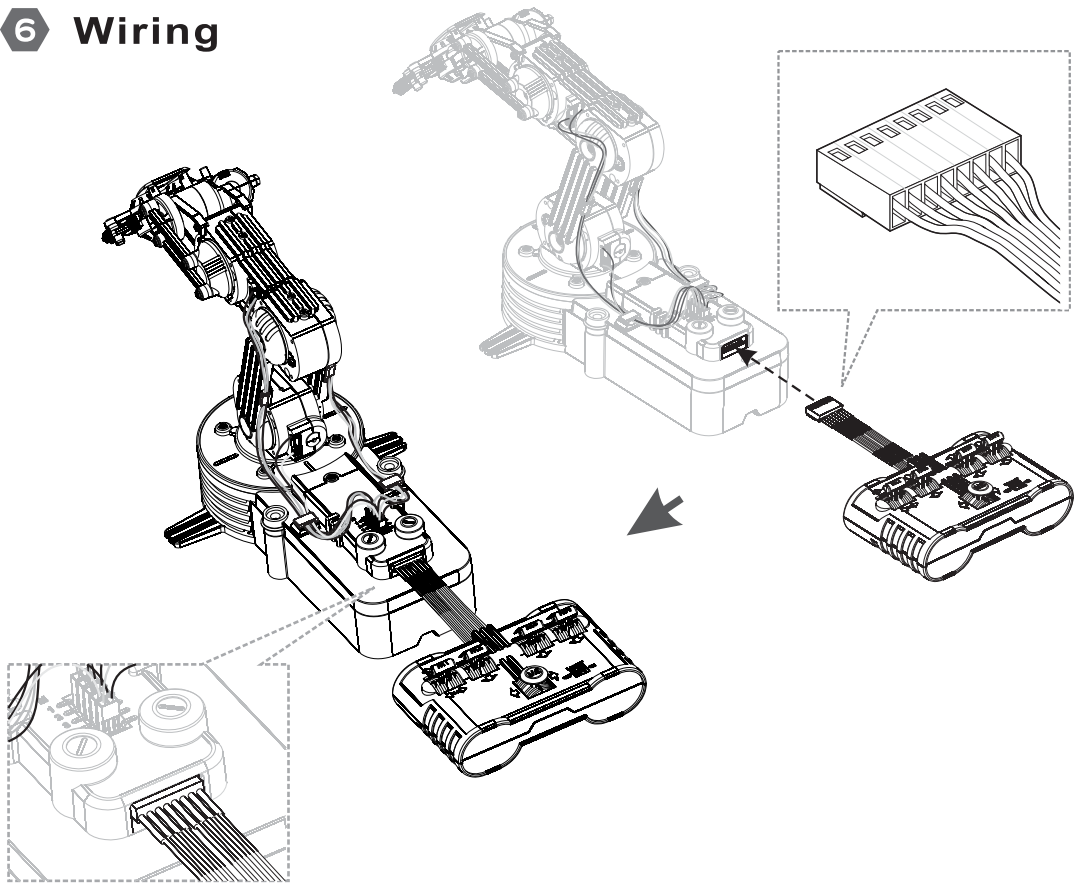


5 Mechanical Assembly :

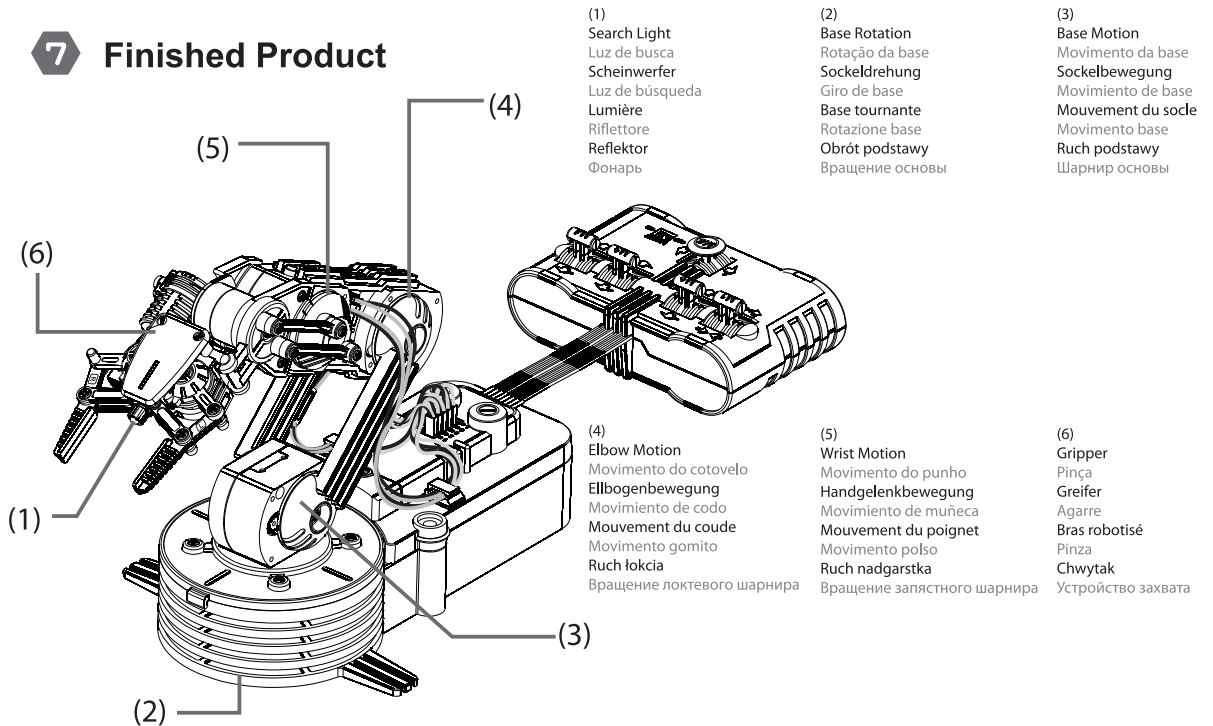




6 Wiring



7 Finished Product



How it works :

Step 1

Push any lever on the controller to activate

Empurre qualquer alavanca no controle para ativar

Zum Einschalten einen beliebigen Hebel an der Fernsteuerung drücken

Empuja cualquier palanca del controlador para activarlo

Poussez un levier sur la commande pour activer

Premere una leva del telecomando per attivare il braccio robotico

Pchnij dowolną dźwignię sterownika, aby włączyć ramię.

Чтобы начать использование, нажмите на любой рычаг на манипулятор

Step 2

The 12 movements of the Robot Arm are shown below

Os 12 movimentos do braço robótico são mostrados a seguir

Unten sind die verschiedenen Bewegungen des Roboterarms dargestellt

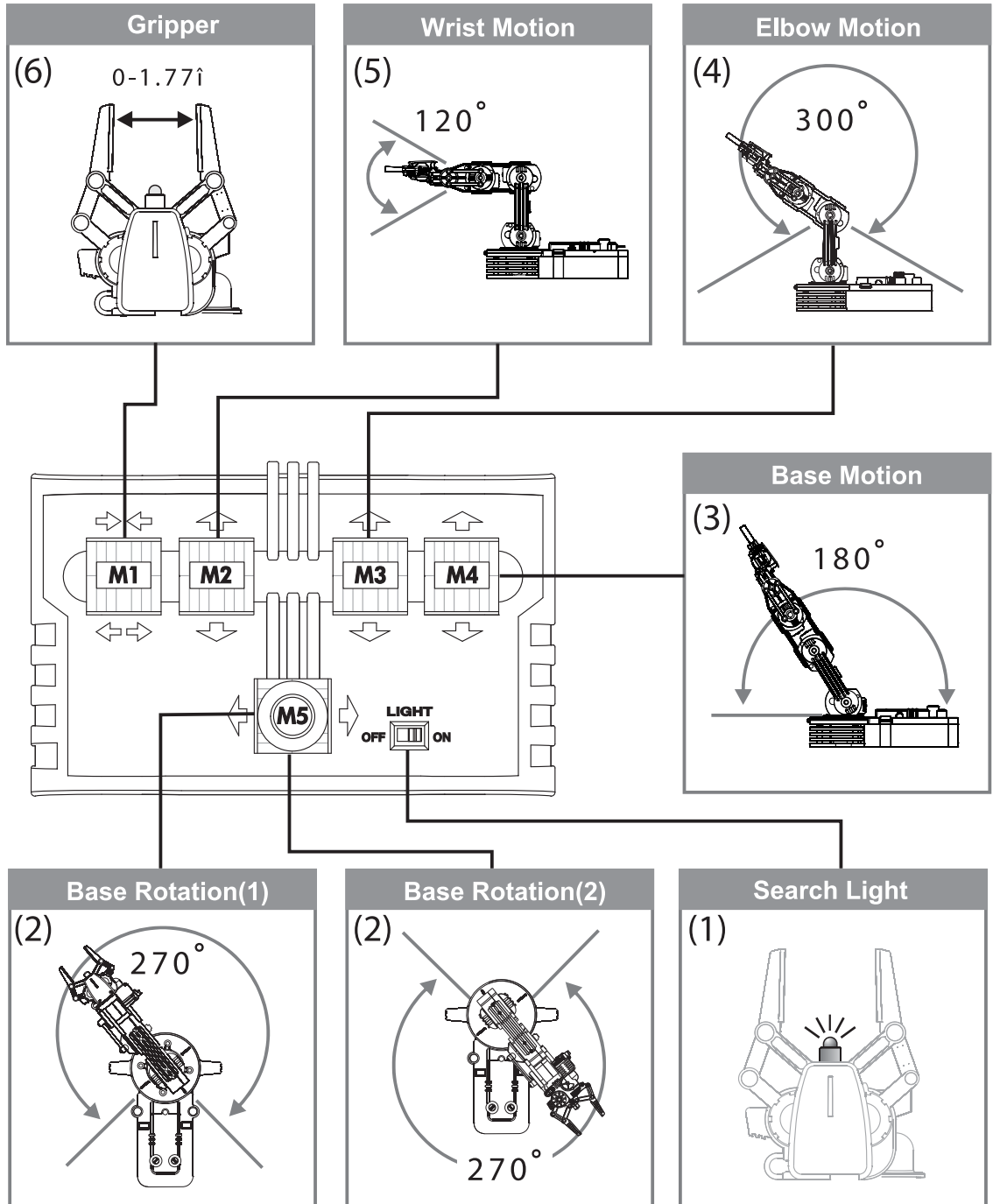
A continuación se muestran los 12 movimientos del brazo robótico

Les 12 mouvements du bras robotisé sont présentés ci-dessous

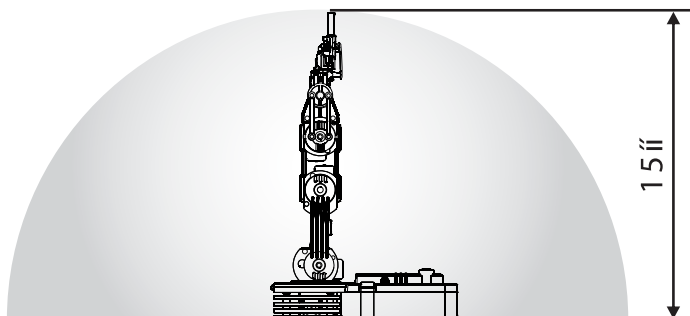
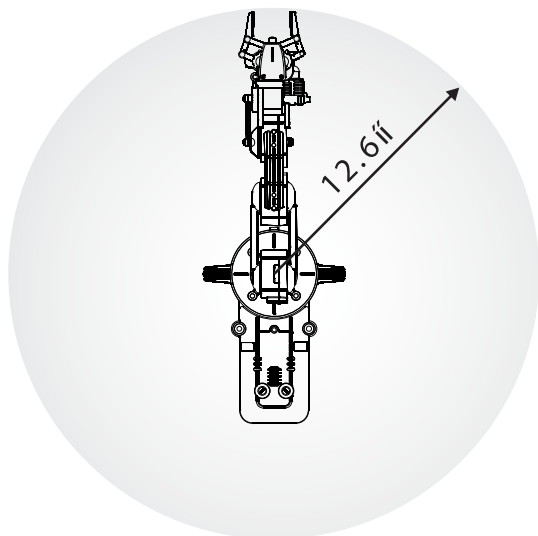
I 12 movimenti del braccio robotico sono visualizzati di seguito

Poniższe rysunki przedstawiają 12 ruchów ramienia robota.

12 видов движения роботизированной руки показаны ниже



3.Working area:



Step 1

All the five gearboxes are equipped with safety gear. Once the arm has reached its maximum extension, the safety gear will prevent it from over-extending. A'da, da, da' sound will emit to notify you that it cannot go any further.

Todas as cinco caixas de engrenagem estão equipadas com engrenagem de segurança. Quando o braço atinge sua extensão máxima, a caixa de engrenagem de segurança impede que ela se estenda além do limite. Um som de A'da, da, da' é emitido para notificá-lo de que ele não pode se estender mais.

Alle fünf Getriebe sind mit einem Überlastzahnrad ausgestattet. Wenn der Arm in seine maximale Stellung ausgefahren ist, verhindert das Überlastzahnrad, dass er weiter ausgefahren wird. Ein 'Da Da Da'-Geräusch weist darauf hin, dass er sich nicht weiter bewegen lässt.

Los cinco engranajes están equipados con un mecanismo de seguridad. Cuando el brazo ha alcanzado su extensión máxima, el mecanismo de seguridad impide que siga extendiéndose. Se emitirá un sonido semejante a "da, da, da" para indicar que no puede ir más allá.

Les cinq boîtes de vitesse sont équipées d'un système de sécurité. Quand le bras a atteint ses capacités maximum d'extension, le système de sécurité l'empêchera d'aller plus loin. Vous entendrez alors le son A'da, da, da' qui vous indiquera qu'il ne peut pas aller plus loin.

Tutti e cinque gli ingranaggi di trasmissione sono dotati di un dispositivo di sicurezza. Quando il braccio raggiunge la massima estensione, il dispositivo di sicurezza ne impedisce l'eccessivo allungamento. L'unità emette un segnale acustico per indicare che non è possibile andare oltre.

Wszystkie pięć przekładni wyposażonych jest w mechanizm zabezpieczający. Gdy ramię osiągnie maksymalną długość, mechanizm zabezpieczający nie pozwoli na jego wyciągnięcie na zbyt dużą odległość. Dźwięk „da, da, da” zasignalizuje, że ramienia nie można wysunąć dalej.

Все пять редукторов оборудованы предохранительным механизмом. Как только рука достигает своего максимального предела движения, предохранительный механизм прекращает дальнейшее движение. Раздается сигнал "Да, да, да", указывающий на то, что дальнейшее движение невозможно.

Step 2

To maximise the longevity of the gearbox, please release the levers once the maximum has been reached and the safety noise sounds.

Para maximizar a longevidade da caixa de engrenagem, solte as alavancas assim que a extensão máxima for atingida e os sons de segurança forem produzidos.

Zur Maximierung der Lebensdauer des Getriebes sollten die Hebel losgelassen werden, sobald die Maximalstellung erreicht und das Warnsignal ertönt ist.

Para prolongar al máximo la vida de los engranajes, suelta las palancas cuando se alcance la extensión máxima y se emita el sonido de seguridad.

Pour préserver votre boîte de vitesse, veuillez relâcher les leviers une fois que la capacité maximum d'extension a été atteinte et que le son retentit.

Per ottimizzare la durata degli ingranaggi di trasmissione, rilasciare le leve una volta raggiunta la massima estensione del braccio, quando viene emesso il segnale acustico.

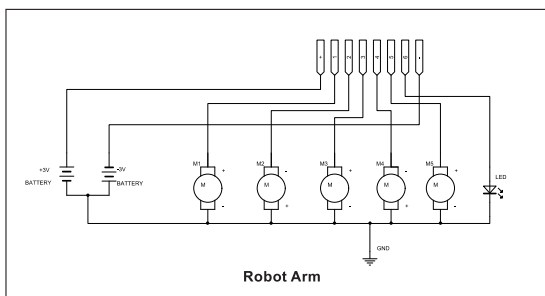
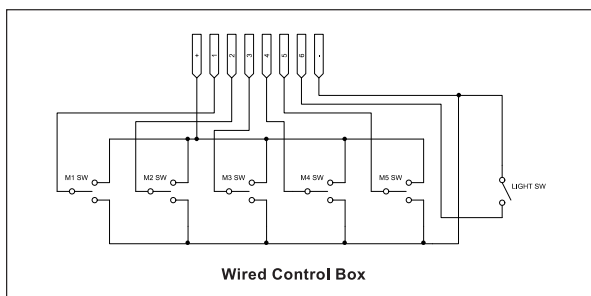
Aby maksymalnie wydłużyć trwałość przekładni, po osiągnięciu maksymalnej długości ramienia i usłyszeniu sygnału ostrzegawczego należy zwolnić dźwignie.

Чтобы продлить срок службы редукторов, отпускайте рычаг манипулятора, как только достигнут максимальный предел движения и раздается предупредительный сигнал.

Trouble shooting :

- EN**
1. Ensure the Robot Arm has been correctly wired (refer to 41, 42 on page 23 & 24)
 2. If the Robot Arm does not respond to the wired controller, please check the BATTERY and GND connectors are in the right position. Also check the batteries have been inserted according to the correct polarity (refer to 19 on page 13).
 3. If the Robot Arm moves in the wrong direction, please check the wiring of M1, M2, M3, M4 and M5 are not reversed (refer to 41, 44 on page 23 & 24).
 4. If the searchlight does not illuminate, please check the 'L' connector has been correctly attached.
- BP**
1. Certifique-se de que os fios do braço robótico tenham sido corretamente conectados (consulte as figuras 41 e 42 na página 23 e 24)
 2. Se o braço robótico não responder ao controle com fio, verifique se a BATERIA e os conectores GND estão na posição certa. Além disso, verifique se as baterias foram inseridas de acordo com a polaridade correta (consulte a figura 19 na página 13).
 3. Se o braço robótico se mover na direção errada, verifique se a ligação dos fios M1, M2, M3, M4 e M5 não está invertida (consulte as figuras 41 a 44 na página 23 e 24).
 4. Se a luz de busca não acender, verifique se o conector 'L' foi instalado corretamente.
- DE**
1. Sicherstellen, dass der Roboterarm richtig verkabelt wurde (siehe 41, 42 auf Seite 23 und 24).
 2. Wenn der Roboterarm nicht auf die Kabelfernsteuerung anspricht, sollte überprüft werden, dass sich die Anschlüsse BATTERY und GND in der richtigen Position befinden. Es sollte ebenfalls überprüft werden, dass die Batterien mit der richtigen Polarität eingelegt wurden (siehe 19 auf Seite 13).
 3. Wenn sich der Roboterarm in der falschen Richtung bewegt, sollte überprüft werden, dass M1, M2, M3, M4 und M5 nicht umgekehrt verkabelt sind (siehe 41, 44 auf Seite 23 und 24).
 4. Wenn der Scheinwerfer nicht aufleuchtet, sollte überprüft werden, dass der Anschluss 'L' richtig angebracht wurde.
- ES**
1. Asegúrate de que los cables del brazo robótico están correctamente conectados (consulta 41 y 42 en las páginas 23 y 24)
 2. Si el brazo robótico no responde al controlador con conexión de cable, comprueba que los conectores BATTERY y GND están en la posición correcta. Comprueba también que las pilas se hayan introducido con la polaridad correcta (consulta 19 en la página 13).
 3. Si el brazo robótico se desplaza en la dirección incorrecta, comprueba que el cableado de M1, M2, M3, M4 y M5 no se haya invertido (consulte 41 y 44 en las páginas 23 y 24).
 4. Si la luz de búsqueda no se enciende, comprueba que el conector "L" se haya introducido correctamente.
- FR**
1. Vérifiez que le bras robotisé a été correctement connecté (référez-vous au n° 41, 42 aux pages 23 et 24)
 2. Si le bras robotisé ne répond pas à la commande filaire, veuillez vérifier que la PILE et les connecteurs GND sont installés correctement. Assurez-vous que les piles sont placées selon la polarité correcte (référez-vous au n° 19 à la page 13).
 3. Si le bras robotisé se déplace dans la mauvaise direction, veuillez vérifier que les branchements M1, M2, M3, M4 et M5 ne sont pas mis à l'envers (référez-vous aux n° 41, 44 aux pages 23 et 24).
 4. Si le projecteur ne fonctionne pas, veuillez vous assurer que le connecteur 'L' a été correctement branché.
- IT**
1. Assicurarsi che il cablaggio del braccio robotico sia stato eseguito correttamente (vedere i punti 41 e 42 a pagina 23 e 24).
 2. Se il braccio robotico non risponde al telecomando cablato, verificare che i connettori BATTERY e GND siano nella posizione corretta. Inoltre, verificare che le batterie siano state inserite rispettando la polarità corretta (vedere il punto 19 a pagina 13).
 3. Se il braccio robotico si muove nella direzione sbagliata, controllare che i collegamenti di M1, M2, M3, M4 e M5 non siano invertiti (vedere i punti 41, 44 a pagina 23 e 24).
 4. Se il riflettore non si accende, controllare che il connettore "L" sia stato collegato correttamente.
- PL**
1. Sprawdź, czy ramię robota zostało prawidłowo okablowane (zob. rysunki 41, 42 na str. 23 i 24).
 2. Jeśli ramię robota nie reaguje na przewodowy sterownik, sprawdź, czy złącza BATERII i UZIEMIENIA znajdują się we właściwej pozycji. Sprawdź także, czy baterie zostały włożone zgodnie z oznaczonymi biegunami (zob. rysunek 19 na str. 13).
 3. Jeśli ramię robota porusza się w niewłaściwym kierunku, sprawdź, czy okablowanie M1, M2, M3, M4 i M5 nie jest odwrócone (zob. rysunki 41, 44 na str. 23 i 24).
 4. Jeśli reflektor się nie świeci, sprawdź, czy złącze „L” zostało podłączone prawidłowo.
- RU**
1. Проверьте, правильно ли подсоединен провод к роботизированной руке (см. рис 41, 42 на страницах 23 и 24)
 2. Если роботизированная рука не реагирует на команды манипулятора, пожалуйста, проверьте, правильно ли подключены контакты BATTERY и GND. Также проверьте, соблюдена ли полярность установки батарей (см. рис 19 на странице 13).
 3. Если роботизированная рука движется в неверном направлении, пожалуйста, проверьте, правильно ли подключены контакты M1, M2, M3, M4 и M5 (см. рис 41, 44 на страницах 23 и 24).
 4. Если фонарь не работает, пожалуйста, проверьте, правильно ли подсоединен контакт 'L'.

Circuit diagram :



- EN**
- Batteries should only be handled by an adult or under adult supervision.
 - Do not attempt to recharge non-rechargeable batteries.
 - Rechargeable batteries must be removed from the FloBot Arm before charging.
 - Avoid short-circuiting the contacts in the battery compartment or the battery terminals.
 - Remove exhausted batteries from the product to avoid leakage.
 - Do not mix used batteries and new batteries or batteries of different types.
 - Use of rechargeable batteries or mercury oxide batteries are not recommended for this product.

- BP**
- As baterias só devem ser manuseadas por um adulto ou sob supervisão de um adulto.
 - Não tente recarregar baterias não recarregáveis.
 - Baterias recarregáveis devem ser removidas do braço robótico antes de serem carregadas.
 - Evite curto-circuito nos contatos no compartimento de bateria ou nos terminais de bateria.
 - Remova baterias usadas do produto para evitar vazamento.
 - Não misture baterias usadas com baterias novas ou de tipos diferentes.
 - Não é recomendável usar baterias recarregáveis ou de óxido de mercúrio neste produto.

- DE**
- Batterien sollten nur von Erwachsenen oder unter Aufsicht von Erwachsenen gehandhabt werden.
 - Nicht versuchen, nicht wiederaufladbare Batterien wieder aufzuladen.
 - Wiederaufladbare Batterien müssen vor dem Aufladen aus dem Roboterarm entfernt werden.
 - Das Kurzschließen der Kontakte im Batteriefach bzw. der Batteriepole ist zu vermeiden.
 - Verbrauchte Batterien zur Vermeidung von Leckage aus dem Produkt entfernen.
 - Keine gebrauchten und neuen Batterien oder Batterien unterschiedlicher Typen zusammen verwenden.
 - Die Verwendung von wiederaufladbaren oder Quecksilberoxidbatterien wird für dieses Produkt nicht empfohlen.

- ES**
- Las pilas solo deben ser manipuladas por un adulto o bajo la supervisión de un adulto.
 - Abstente de recargar pilas no recargables.
 - Las pilas recargables deben extraerse del brazo robótico antes de cargarlas.
 - Evita provocar cortocircuitos en los contactos del compartimento de las pilas o en los terminales de las pilas.
 - Extrae las pilas gastadas del producto para evitar que salga al exterior el líquido que contienen.
 - No mezcles pilas nuevas y usadas ni pilas de diferentes tipos.
 - No se recomienda el uso de pilas recargables o pilas de óxido de mercurio para este producto.

- FR**
- Les piles ne doivent être manipulées que par des adultes ou sous la supervision d'adultes.
 - N'essayez pas de recharger des piles non rechargeables.
 - Les piles rechargeables doivent être retirées du bras robotisé avant d'être rechargées.
 - Évitez de court-circuiter les contacts dans le boîtier des piles ou les bornes des piles.
 - Retirez les piles usagées du bras afin d'éviter les fuites.
 - Ne mélangez pas les piles neuves et usagées ou les piles de types différents.
 - L'utilisation de piles rechargeables ou des piles à oxyde mercurique ne sont pas recommandées pour ce produit.

- IT**
- Le batterie devono essere maneggiate solo da adulti o sotto la supervisione di un adulto.
 - Non cercare di ricaricare batterie non ricaricabili.
 - Le batterie ricaricabili devono essere rimosse dal braccio robotico prima della carica.
 - Evitare di provocare cortocircuiti tra i contatti del comparto batterie o i terminali delle batterie.
 - Estrarre le batterie esauste dal prodotto per evitare perdite.
 - Non mischiare batterie nuove e usate o batterie di tipo diverso.
 - Si sconsiglia di utilizzare batterie ricaricabili o batterie all'ossido di mercurio.

- PL**
- Baterie powinny być wymieniane tylko przez osobę dorosłą lub pod jej nadzorem.
 - Nie próbuj ponownie ładować baterii jednorazowych.
 - Przed ładowaniem baterii wielokrotnego ładowania należy wyjąć je z ramienia robota.
 - Nie należy zwiierać styków w komorze baterii lub na terminalu baterii.
 - Zużyte baterie należy wyjąć z produktu, aby uniknąć wyciekania.
 - Nie należy mieszać zużytych baterii z nowymi ani baterii różnego rodzaju.
 - Baterie wielokrotnego ładowania i baterie rtęciowe nie są zalecane do tego produktu.

- RU**
- Установка батарей должна производиться только взрослыми людьми или под их руководством.
 - Не предпринимайте попытки зарядить одноразовые батареи.
 - Если Вы используете перезаряжаемые батареи, перед зарядкой батареи необходимо вынуть их из роботизированной руки.
 - Не допускайте короткого замыкания контактов в отделении для батарей или самих контактов батарей.
 - Во избежание утечки вынимайте отработавшие батареи из устройства.
 - Не используйте одновременно старые и новые батареи или батареи разных типов.
 - Не рекомендуется использовать с этим устройством перезаряжаемые батареи или ртутноокисные батареи.

435000535N

Imported & distributed by Thumbs Up (UK) Ltd, Ruislip, Middlesex, HA4 0EJ, UK
www.thumbsupuk.com



Head Office

thumbsUp! (UK)

Santok House, Unit L, Braintree Industrial Estate
Ruislip, Middlesex, HA4 0EJ, UK

Tel: 0845 466 8880
Fax: 0845 466 8881
info@thumbsupuk.com
www.thumbsupuk.com

thumbsUp! (AUS)

Unit 1, 113 Broadway,
Bassendean, WA 6054
Australia

T: 1300 873 637
F: 1300 304 870
Mail: info@thumbsupaus.com
Web: www.thumbsupaus.com

thumbsUp! (BR)

Departamento Comercial
Rua Henrique Jorge Guedes
127 Jardim Marajoara
Sao Paulo, Brazil

T: +55 11 2275 1978
F: +55 11 9219 9375
info@thumbsup.br.com
www.thumbsup.br.com

thumbsUp! (DE)

thumbsUp! GmbH
Speestr. 24
53840 Troisdorf, DE

T: +49 2241 972 507-0
F: +49 2241 972 507-88
info@thumbsup.de
www.thumbsup.de

thumbsUp! (FR)

164 av Joseph Kessel,
78960 Voisin le
Bretonneux, FR

T: +33 (0)1 61 37 02 90
F: +33 (0)1 61 37 03 05
info@thumbsup.fr
www.thumbsup.fr

thumbsUp! (UAE)

Best Homes Business Center
M 107, Mezzanine Floor
Sheik Zayed Road
Dubai, UAE

T: +971-4-3465465
F: +971-4-3388826
Mail: info@thumbsup.ae
Web: www.thumbsup.ae

thumbsUp! (USA)

Santok House, Unit L,
Braintree Industrial Estate
Ruislip, Middlesex, HA4 0EJ,
UK

Tel: 1-888-758-6887
Fax: 0845 466 8881
info@thumbsupuk.com
www.thumbsupuk.com