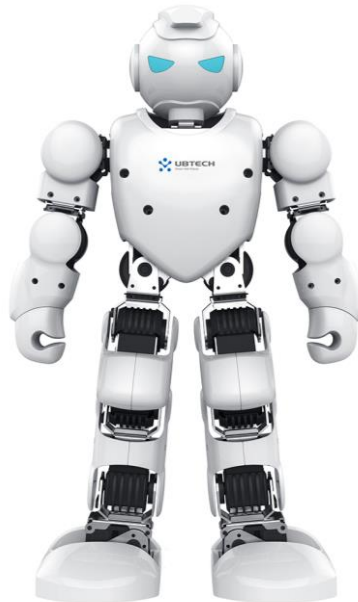


# Alpha1 PRO

## Okoseszköz Applikáció

### Használati Útmutató



## 1. UBTECH felhasználó

A UBTECH felhasználó azonosítód bármelyik termékünk esetében érvényes és használható. Az Alpha1 Applikációba történő belépéskor telefonos vagy e-mail-es azonosítót is használhatsz. Sikeres regisztrációt követően jelentkezz be újabb funkciók eléréséhez.

## 2. Kapcsolódás a robothoz

### Keresés

Kapcsold be a robotot és győződj meg arról, hogy az akkumulátor megfelelően fel van töltve. Majd kapcsold be a Bluetooth-t az okoseszközödön. A jobb felső sarokban található robot ikonra kattintva léphetsz be a *My Robot / Robotom* oldalra, ahol a kapcsolódás létrehozható.

### Kapcsolódás

Keresés során okoseszközöd bekapcsolt Bluetooth-án keresztül az applikáció megjeleníti a környezetedben található robotokat. Az Alpha robot felismerésekor megjelenik az Alpha robot megnevezés és ikon. Csatlakozáshoz kattints a robot ikonra.

Sikeres kapcsolódás után a robot ikon megjelenik a *Connected / Kapcsolódva* listában, ahol a robot akkumulátor töltöttségének aktuális állapota is megtalálod. A sikeres kapcsolódást hangjelzés követi és a robot szeme gyors villogásba kezd.

Androidos eszközök egyszerre egy robothoz képesek csatlakozni. A keresés funkció mellett a *History / Előzmények* gombra kattintva a gyorsabb kapcsolódás érdekében elérhetőek a korábban már csatlakoztatott robotok.

iOS készülékek egyszerre 5 robothoz is csatlakozhatnak. Több robothoz történő csatlakozás esetén a listából ki lehet választani az épp nem használt robotokat (kapcsolódva és készenlétben, de nem használva), majd kijelöléssel újra aktiválni lehet a készenlétben levő robotokat.

Amennyiben több robot csatlakozik egyszerre, aktiválható a robotok szimultán, egyszerre történő mozgása (ilyenkor az első robot mozgássora jelenik meg az lejátszási akció listában). Több robot kapcsolódása esetén a mozgássor szimultán szinkronizálása nem támogatott. Ilyen esetben az első robot szinkronizálása az alapértelmezett.

### **3. A Robot vezérlése**

A robot a *My Robot / Robotom* oldalon keresztül vezérelhető.

#### **Robot verzió információ megtekintése**

A robot listában kattints a csatlakoztatott robot ikonjára a megfelelő információk eléréséhez. Itt megtekintheted a robot verziójával kapcsolatos információkat, illetve frissítheted a robotot.

#### **A robot kikapcsolása**

A robot listában kattints a *Disconnect / Kikapcsolás* gombra. Kijelentkezéskor az applikáció automatikusan kikapcsolja a robotot.

## 4. Robot vezérlő gombok

Amennyiben a robot csatlakoztatva van, megjelenik a robot vezérlő gomb. Az alábbi funkciók ezzel a gombbal irányíthatóak:

- A robot hangereje
- LED világítás
- Kezdő mozgássor ( kezdő mozgássor visszaállítása)
- Ciklikus / ismétlődő mozgássorok
- Szervo ízületek kikapcsolása (a robot kikapcsolásakor a szervo ízületek automatikusan elernyednek)
- Az aktuális mozgássor megállítása / szüneteltetése / lejátszása

## 5. KÖNYVTÁR

A *Library / Könyvtárban* több különböző előre programozott mozgássort is találsz, illetve tölthetsz le okoseszközödre. A Könyvtárban eredeti gyári és mások által megalkotott és feltöltött mozgássorok közül válogathatsz.

### Mozgássor keresése

Az *Action Library / Mozgássor* Könyvtárban különböző mozgássorok között kereshetsz, de ajánlunk is Neked mozgássorokat.

### Mozgássor részleteinek megtekintése

Kattints a mozgássor ikonra, hogy az *Action Details / Mozgássor Részletek* oldalra jutva még több információt tudhass meg a mozgássorról, mint pl.: Kedvelések, Kommentek, Kedvencek és Megosztások.

### Mozgássor letöltése

Mozgássorok okoseszközeidre való letöltéséhez kattints a *Download / Letöltés* ikonra. Letöltés után a mozgássor a *Me - My Downloads / Letöltéseim* mappába kerülnek mentésre. Mozgássor letöltésekor a letöltés folyamata és státusza is megjelenik mind az *Action Library / Mozgássor Könyvtár*, mind a *My Downloads / Letöltéseim* mappában. A letöltés befejezése után kattints a *Play / Lejátszás* gombra az *Action Library / Mozgássor Könyvtárban* a *My Downloads / Letöltéseim* oldalra való belépéshez. Kattints a *Play / Lejátszás* gombra a mozgássor elindításához.

## 6. Robot Park

A robot csatlakoztatása után a *Robot Parkba* való belépéshez kattints a robot ikonra. A Robot Parkban nem csak mozgássor bemutatókat találsz, de távirányítással interaktív mozgássorokat is irányíthatsz.

### Mozgássor bemutató

Az *Action Demo / Mozgássor bemutató* modul segítségével előre beprogramozott vagy szinkronizált mozgássorokat tudsz lejátszani a robottal.

### Távirányítás

Két előre beprogramozott távirányítású mozgássorral tapasztalhatod meg robotod igazi képességeit: *Football Player / Football Játékos* és *Fighter / Boksoló*, melyek segítségével távirányítással focihatsz, illetve boxolhatsz a robotoddal.

#### a. Távirányítás használata

A *Remote Control / Távirányítás* oldalon válaszd ki a megfelelő játékot. Kattints a kiválasztott játék gombjára a játék indításához. A robotot bármikor kikapcsolhatod.

#### b. Távirányítás beállítása

A jobb felső sarokban található *Settings / Beállítások* gombra kattintva léphetsz be a Beállítások menübe. Itt 6 különböző távirányítású mozgássor / játék tárolására és cseréjére van lehetőség.

#### c. Csoportos távirányítás (iOS)

iOS készülékeknél egyszerre több robotot is vezérelhetsz a *Remote Control / Távirányítás* oldalon. A csatlakoztatott robotokat külön-külön is vezérelheted.

#### d. Új játék hozzáadása

Új játék hozzáadásához a robot ikonra kattintva adhatsz meg nevet és leírást a játékhoz. Játékot a *Letöltések* és a *Létrehozott mozgássorok* közül választhatsz.

## Mozgássor létrehozása

Egyéni mozgássort az *Action Creation / Mozgássor létrehozása* oldalon hozhatsz létre. Ehhez programozási módba kell kapcsolnod a robotot. Kézzel szabadon beállíthatod a robototod mozdulatát és a robot aktuális pozícióját el is mentheted. Folyamatos mozgássort egymás követő mozdulatok létrehozásával és mentésével alkothatsz.

### a. Mozgássor hozzáadása

A robot programozási módba kapcsolásához kattints az *Add Action / Mozgássor létrehozása* gombra. Ilyenkor tartsd meg a robotot, hogy megelőzd a robot elesését. Az egyes izület szervók megfelelő beállításával hozz létre egy mozdulatot, majd kattints az *Add / Hozzáadás* gombra az aktuális mozdulat rögzítéséhez. Folyamatos mozgást egymást követő mozdulatok létrehozásával alkothatsz.

### b. Mozgássor módosítása

Kattints a megfelelő mozdulatra annak szerkesztéséhez. Itt megtekintheted, módosíthatod, törölheted, másolhatod és szerkesztheted a mozgást.

### c. Mozgássor létrehozásának befejezése

Kattints a *Finish / Befejezés* gombra a mozgássor szerkesztésének befejezéséhez. Megtekintheted a létrehozott mozgássort, folytathatod a szerkesztést majd újra mentheted azt.

### d. Mozgássor mentése

Mozgássor létrehozásakor képet és leírást is adhatsz a mozgássorhoz. Válaszd ki a mozgássort és mentsd le a *Create Actions / Mozgássor létrehozása* alá.

### e. Mozgássor megosztása

Mozgássor mentését követően további információkat adhatsz hozzá és megoszthatod azt a robotos közösséggel.

## 7. Saját mozgás beállítások

**A létrehozott, letöltött és kedvenc mozgássorokat a "Me" oldalon találod.**

- A létrehozott mozgássorokat az *Action Library / Mozcássor Könyvtárban* lehet közzétenni és megosztani másokkal. A létrehozott mozgásokat bármikor törölheted a könyvtárból. Az általad létrehozott mozgássorokat más készülékedre is telöltheted a Könyvtárból
- A Könyvtárból letöltött mozgássort a *Download Actions / Letöltött Mozcássorok* mappában találod meg. A letöltött mozgássorokat lejátszhatod a robottal. A letöltött mozgássorok szintén törölhetőek.
- A Könyvtárban szereplő kedvenc mozgássorokat a *Favorite Actions / Kedvenc Mozcássorok* listában találhatod. A kedvenc mozgássorok szintén törölhetőek. Egy kedvenc mozgássort csak annak letöltése után képes lejátszani a robot.