

Apitor

GUÍA DE USO

Robot Panda

Programación lógica

Modelo No.: APR012 | Años: 4+

Conocé al Robot Panda: **dos formas de programarlo, usando los botones o a través de la app.**

Con su adorable apariencia de panda, botones interactivos y sensores integrados, enseña programación a través del movimiento, el juego y reacciones del mundo real. Los niños utilizan las Tarjetas de Programación para aprender comandos y luego siguen las Tarjetas de Actividades para completar divertidas misiones en el mapa, guiando al panda a través de obstáculos, giros y desafíos con objetivos específicos. Mientras juegan, desarrollan lógica, resolución de problemas y habilidades STEM, ¡una misión a la vez!

¡Recomendamos que padres e hijos exploren juntos esta guía de usuario para disfrutar la mejor experiencia!

Contacto: soporte@apitor.com.ar

Apitor Argentina

1 PACKAGING LIST



1 ×
Robot Panda



1 × Mapa



48 × Cartas de programación

Usá las cartas de programación para seguir paso a paso tu código. Cada carta representa una acción que podés programar en Wheels. Además, los colores de las cartas coinciden con los botones del robot para que sea más fácil identificarlas. Recomendamos colocarlas en línea y en orden para visualizar mejor la secuencia y recordar cada paso del programa.



12 × Tarjetas de actividades
1 × Instructivo

Cada actividad incluye un punto de inicio, una meta y distintos puntos de control. Diseñá el recorrido según la actividad, ordená las cartas de programación en la secuencia correcta y luego ingresá los comandos en el robot siguiendo las tarjetas para completar el desafío.



1 × Guía de Uso

● Esta guía de usuario debe conservarse, ya que contiene información importante.

2 INFORMACIÓN DE LA BATERIA

Instalación o reemplazo de las baterías

¡ADVERTENCIA! Para evitar pérdidas de las baterías, seguí estas instrucciones cuidadosamente. No hacerlo puede provocar fugas de ácido que podrían causar quemaduras, lesiones personales y daños materiales.



- Prepará 3 baterías AA. El compartimiento de las baterías se encuentra en la parte posterior.
- Para instalar las baterías, primero aflojá el tornillo con un destornillador Phillips.
- Retirá la tapa del compartimiento e instalá las baterías siguiendo la indicación del interior.
- Volvé a colocar la tapa y asegurala con el tornillo.

Nota: Las baterías deben ser instaladas o reemplazadas por un adulto.

Cuidado y mantenimiento de las baterías

- Asegurate de colocar las baterías correctamente (siempre bajo la supervisión de un adulto) y seguí las instrucciones.
- No mezcles baterías alcalinas, comunes (carbón-zinc) o recargables (níquel-cadmio). Tampoco mezcles baterías nuevas con usadas.
- Colocá las baterías respetando la polaridad correcta. Los polos positivo (+) y negativo (-) deben insertarse en la dirección indicada dentro del compartimiento de baterías.
- No intentes recargar baterías no recargables.
- Las baterías recargables solo deben cargarse bajo la supervisión de un adulto.
- Retirá las baterías recargables del juguete antes de cargarlas.
- Utilizá únicamente baterías del mismo tipo.
- No provoques cortocircuitos en los terminales.
- Retirá siempre las baterías agotadas o débiles del producto.
- Retirá las baterías si el producto no va a utilizarse durante un período prolongado.
- Conservar a temperatura ambiente.
- Para limpiar el producto, utilizá un paño seco sobre la superficie.

3 INTRODUCCIÓN

INDICADOR LED

7 colores, indican diferentes estados

BORRAR

- Pulsación corta: borrar el último comando.
- Pulsación prolongada(3s): borra todos los comandos.

INICIO / PAUSA

- Primera pulsación corta: ejecuta los comandos ingresados en orden.
- Segunda pulsación corta: pausa inmediata.
- Una pulsación: Inicia.
- Doble pulsación: Pausa

SENSOR

Presioná para activar la detección de objetos. Si se detecta un objeto durante la ejecución del programa, el robot ejecutará la subrutina SENSOR configurada. Si la subrutina está vacía, el programa se pausará automáticamente.

BOTÓN DE ENCENDIDO

Toque corto para prender y apagar

PARLANTE

Reproduce efectos de sonido y música.

ACCIÓN

El robot cuenta con 3 rutinas de demostración integradas. Una pulsación corta ejecutará aleatoriamente una de ellas.

ADELANTE: Avanza un paso.

ATRÁS: Retrocede un paso.

GIRO IZQUIERDA: Gira 90° a la izquierda sobre su propio eje.

GIRO DERECHA: Gira 90° a la derecha sobre su propio eje.

LOOP

Presioná para repetir un solo comando o una serie de comandos (la subrutina LOOP).

NOTAS

1. Se pueden agregar nuevos comandos una vez finalizada la ejecución del programa. Al presionar INICIO nuevamente, el robot ejecutará el programa desde el inicio, incluyendo los nuevos comandos agregados. Los comandos solo se borran presionando BORRAR o al apagar el dispositivo.
2. Cada programa admite un máximo de 64 comandos. Si se supera este límite, el robot emitirá una alerta sonora y luminosa.
3. Solo puede configurarse una subrutina SENSOR y una subrutina LOOP por programa. Para modificarlas, mantené presionado CLEAR durante 3 segundos para borrar todos los comandos y volver a cargarlos.

Configuración de la subrutina SENSOR

Presioná el botón SENSOR: todos los comandos ingresados a continuación formarán parte de la subrutina SENSOR. Esta subrutina solo puede configurarse al final del programa.

Ejemplo: ADELANTE – ADELANTE – ADELANTE – SENSOR – GIRO DERECHA



(Este programa hace que el robot avance 3 pasos. Si durante el movimiento detecta un objeto, girará inmediatamente a la derecha antes de continuar con los comandos restantes. Si no detecta ningún objeto, solo ejecutará los 3 pasos hacia adelante.)

NOTAS:

1. Cuando el robot detecta un objeto, la subrutina SENSOR se ejecuta inmediatamente. Si vuelve a detectarlo durante esa ejecución, la subrutina comenzará nuevamente desde el inicio.
2. El comando que se esté ejecutando se interrumpirá al detectar un objeto. Una vez finalizada la subrutina SENSOR, el programa principal continuará normalmente.
3. Solo se permite una subrutina SENSOR por programa.
4. Al presionar INICIO, la configuración de la subrutina SENSOR quedará confirmada. Los comandos agregados posteriormente no formarán parte de ella.

Configuración de la subrutina LOOP

Presioná el botón LOOP, ingresá los comandos que querés repetir y luego volvé a presionar LOOP para cerrar la subrutina. Estos comandos formarán la subrutina LOOP. Cada vez que aparezca LOOP en el programa principal, la subrutina se ejecutará nuevamente.

Ejemplo: LOOP – GIRO DERECHA – GIRO DERECHA – GIRO DERECHA – GIRO DERECHA – LOOP – ADELANTE – LOOP



(Este programa hace que el robot gire dos veces en sentido horario, avance un paso y luego vuelva a girar una vez.)

NOTAS:

1. No se permiten comandos SENSOR dentro de una subrutina LOOP.
2. Si solo se define el inicio del LOOP (sin su cierre), los comandos se interpretarán como comandos normales y la subrutina LOOP no se formará correctamente.
3. La subrutina LOOP no puede estar vacía ni contener más de 6 comandos.
4. Al eliminar comandos, si se borra el LOOP de cierre, el robot volverá automáticamente al modo de configuración de LOOP.

Para padres: Debido a las características de diseño del producto, los movimientos del robot (por ejemplo, distancia recorrida o ángulo de giro) pueden presentar pequeñas variaciones.

★ Las funciones marcadas son más avanzadas.

4 INSTRUCCIONES DE JUEGO

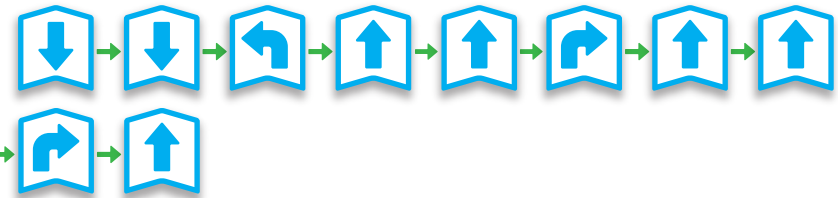
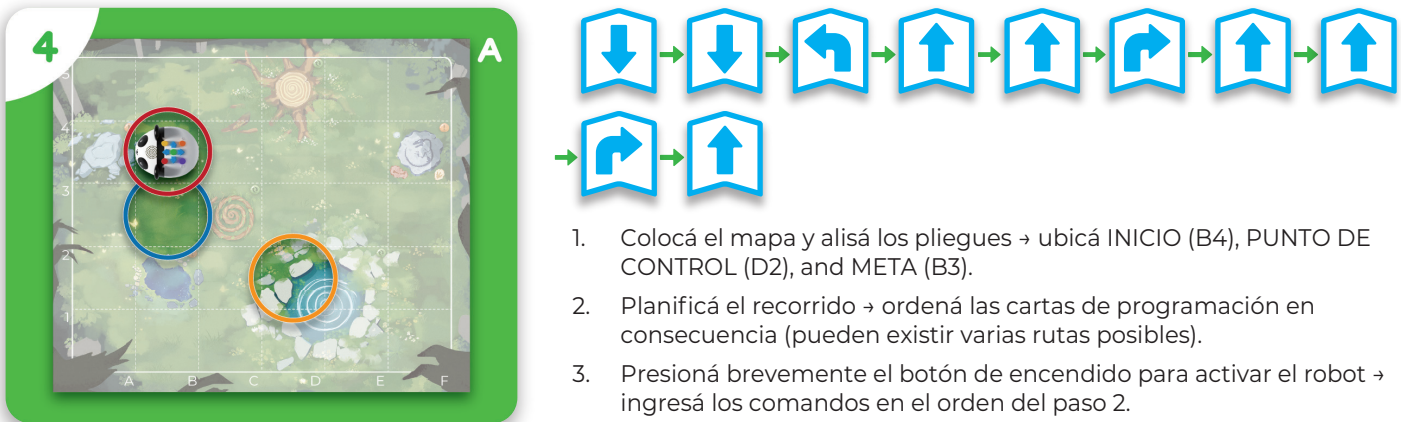


¡Jugá con la tarjeta de actividad y el mapa!

- Primero revisá las tarjetas de actividad y la guía de actividades.
- Aplaná el mapa antes de usarlo, especialmente en las zonas con pliegues.

4.1 Modo Básico

Ejemplo: Tarjeta de actividad 4 – Moverse de B4 a B3

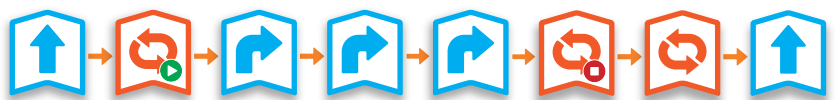
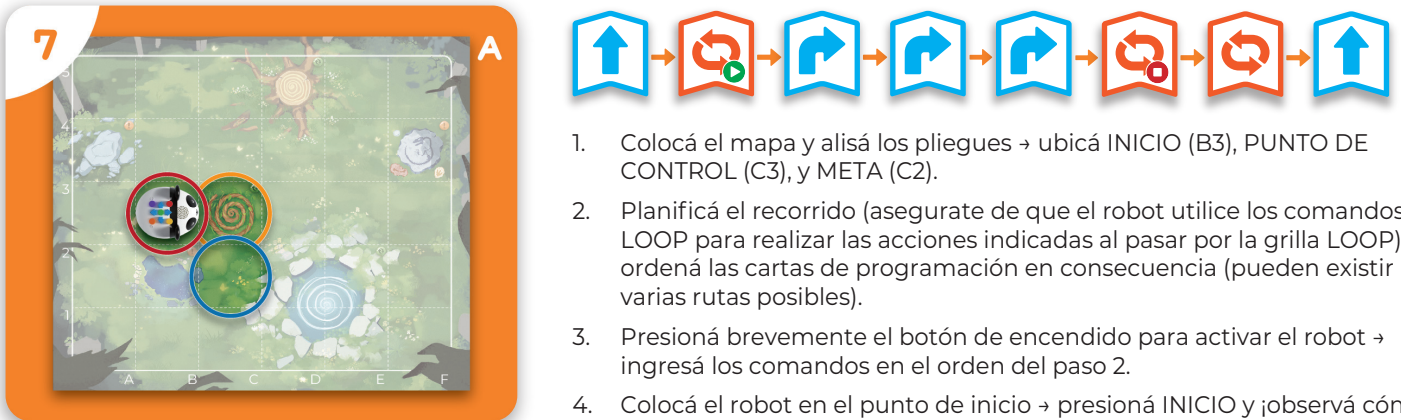


1. Colocá el mapa y alisá los pliegues → ubicá INICIO (B4), PUNTO DE CONTROL (D2), and META (B3).
2. Planificá el recorrido → ordená las cartas de programación en consecuencia (pueden existir varias rutas posibles).
3. Presioná brevemente el botón de encendido para activar el robot → ingresá los comandos en el orden del paso 2.
4. Colocá el robot en el punto de inicio → presioná START y ¡observá cómo se mueve!

4.2 Modo Avanzado

a. Modo Loop

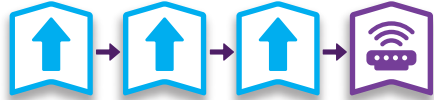
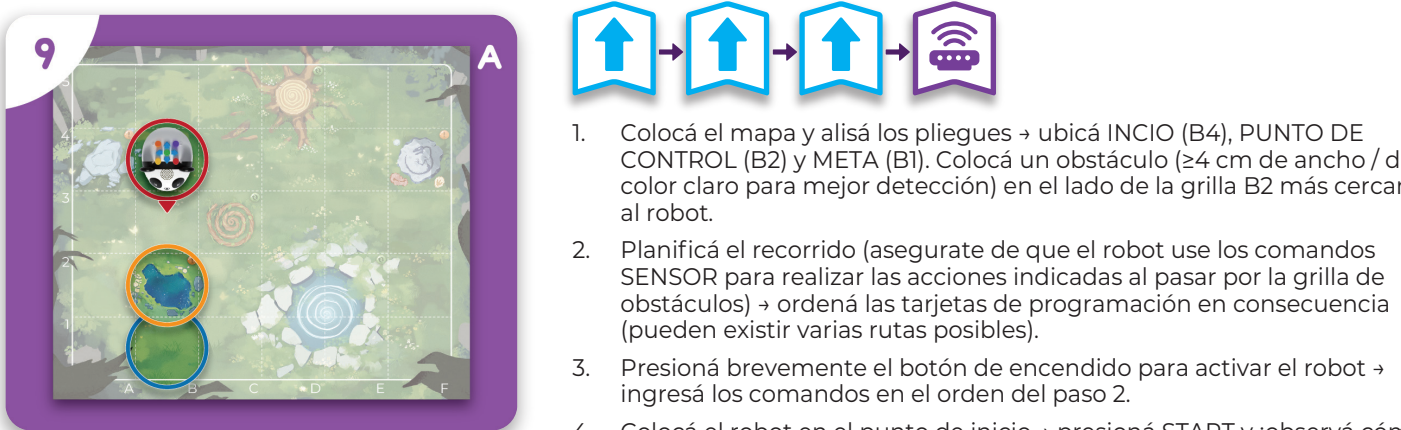
Ejemplo: Tarjeta de actividad 7 – Moverse de A3 to C1 pasando por la grilla LOOP C3



1. Colocá el mapa y alisá los pliegues → ubicá INICIO (B3), PUNTO DE CONTROL (C3), y META (C2).
2. Planificá el recorrido (asegurate de que el robot utilice los comandos LOOP para realizar las acciones indicadas al pasar por la grilla LOOP) → ordená las cartas de programación en consecuencia (pueden existir varias rutas posibles).
3. Presioná brevemente el botón de encendido para activar el robot → ingresá los comandos en el orden del paso 2.
4. Colocá el robot en el punto de inicio → presioná INICIO y ¡observá cómo se mueve!

b. Modo Sensor

Ejemplo: Tarjeta de actividad 9 – Moverse de B4 a B1 pasando por la grilla de obstáculos B2



1. Colocá el mapa y alisá los pliegues → ubicá INCIO (B4), PUNTO DE CONTROL (B2) y META (B1). Colocá un obstáculo (≥4 cm de ancho / de color claro para mejor detección) en el lado de la grilla B2 más cercano al robot.
2. Planificá el recorrido (asegurate de que el robot use los comandos SENSOR para realizar las acciones indicadas al pasar por la grilla de obstáculos) → ordená las tarjetas de programación en consecuencia (pueden existir varias rutas posibles).
3. Presioná brevemente el botón de encendido para activar el robot → ingresá los comandos en el orden del paso 2.
4. Colocá el robot en el punto de inicio → presioná START y ¡observá cómo se mueve!

5 INDICADOR DE ESTADO LED

Estado de Uso		Modo	Indicador
Presioná brevemente el botón encendido (cuando el dispositivo ste apagado)		Alterna entre 6 colores las luces se apagan	Encendido
		Alterna entre 6 colores→ rojo intermitente 5 veces por segundo	Indicador de batería baja
Presioná brevemente cualquier botón de comando		Un destello azul	Comando aceptado
Presioná brevemente el botón SENSOR		Naranja fijo hasta presionar el botón INICIO	Sensor activado / programación de subrutina SENSOR
Primera pulsación corta del botón LOOP		Amarillo fijo hasta volver a presionar el botón LOOP	Programación de subrutina LOOP
Presioná el botón	Adelante/Atrás	Azul fijo	El programa se está ejecutando
	Giro	LED izquierdo: destellos verdes (giro a la izquierda) LED derecho: destellos verdes (giro a la derecha)	Giro en progreso
	Sensor activado	Un destello violeta	Objeto detectado
	Después del último comando	2 destellos azules → las luces se apagan	Programa ejecutado correctamente
Presioná brevemente el botón de encendido (con el dispositivo encendido)		2 destellos rojos → se apaga	Apagado
Error		Un destello rojo	Error
Durante el uso normal		2 destellos rojos → se apaga	Batería críticamente baja o sobrecarga. Se recomienda reemplazar la batería o reducir el consumo de energía.

6 AUDIO INDICATION

Status of Use		Audio Feedback	Indication
Presioná brevemente el botón de encendido (con el dispositivo apagado)		Voz: "Hello"	Encendido
Presioná brevemente cualquier botón de comando		Tono al presionar un botón	Comando aceptado
Presioná brevemente el botón SENSOR		Tono de sensor activado	Sensor activado / programacion de subrutina sensor
Mantené presionado el botón BORRAR durante 3 segundos		Tono de borrado completo	Borrar todos los comandos ingresados
Presioná el botón encender	Antes del movimiento	Voz: "Go"	Robot listo para arrancar
	Giro	Tono de giro	Giro en proceso
	Sensor activado	Tono de detección de objeto	Objeto detectado
	Después del último comando	Voz: "Well Done"	Programa ejecutado satisfactoriamente
Presioná brevemente el botón encender (con el dispositivo encendido)		Power off tone	Apagado
Presioná cualquier botón de comando		Tono de límite de comandos	Límite de comandos excedido (max 64)
Error en operación		Tono de alerta por error	Error

* Los tonos varían según el contexto y no pueden describirse con palabras, consulte los sonidos reales que escucha.

7 DESCARGÁ LA APP



Apitor Kit

Descargá la app complementaria y jugá desafíos de navegación con el robot. Accedé a mapas adicionales, superá niveles y explorá nuevas formas de jugar.



Download on the App Store



GET IT ON Google Play



Para dispositivos Android sin Google Play

Buscá "Apitor Kit" en App Store o en Google Play para descargar la app, o escaneá el código QR para instalar-

8 FAQ

Q1: ¿Qué debo hacer si el robot se mueve de forma inexacta o no se mueve?

Por favor verificá lo siguiente:

1. Asegurate de que las ruedas del robot puedan moverse libremente, sin ninguna obstrucción.
2. Para un rendimiento óptimo, utilízalo sobre superficies lisas y duras (por ejemplo, pisos de madera o cerámica). Las superficies irregulares pueden afectar la precisión del movimiento.
3. No lo uses sobre arena, agua u otros entornos especiales.
4. Verificá que el robot tenga baterías nuevas o con carga suficiente, ya que una batería baja puede causar fallas en el funcionamiento.

Q2: ¿Cómo solucionar fallas del sensor?

El sensor está ubicado entre los dos ojos. Si durante el funcionamiento el robot emite luces violetas intermitentes y una alarma:

1. Esto indica que debés retirar cualquier obstáculo que se encuentre frente al sensor.
2. Evitá la exposición directa a luz intensa, se recomienda usarlo en condiciones de iluminación normal.

Si el robot no puede detectar objetos:

1. Confirmá que el sensor esté habilitado en el programa.
2. Utilizá objetos de color claro colocados cerca del sensor.

