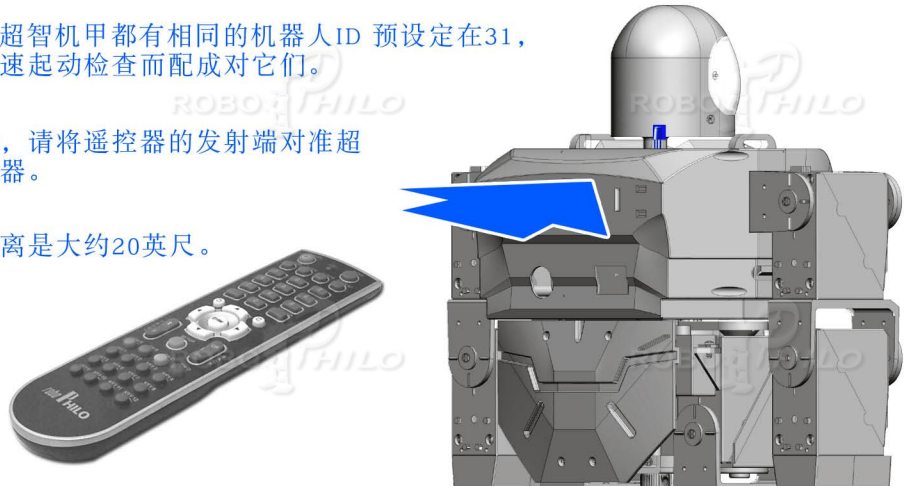


请遵循这些程序进行快速启动检查。

- IR 远程控制单元和超智机甲都有相同的机器人ID 预设定在31，你不需要为进行快速启动检查而配成对它们。
- 为更好的信号传送，请将遥控器的发射端对准超智机甲背部的接收器。
- 传送的有效控制距离是大约20英尺。



手提式的远程控制单元用4项信道分发独立控制多达4个机器人。12个预设功能键和99二位数字键可以控制整套动作程序的指令键。

电源开关 - 开启和关闭舵机的电源。

按这些功能键将动作指令传送给超智机甲运作。

向左转动30°

向前走1步

向左移动1步

向右转动30°

向后移动1步

向右移动1步

由面向地板站立起来。

由躺下至站立。

由站立至趴下面向地板。

由站立至躺下。

功能键
按这些功能键将动作指令传送给超智机甲运作。

设定超智机甲ID指令的按键。
按下"POWER" + "SETUP", 再用0-9的数字键输入00-31双位数字的ID号, 然后按CH-A至CH-D四个频道颜色键确认频道。

按下频道键后, 那些指令都会按这频道来传送。

所有的频道都会在断电或更换新电池后回复至出厂设定的ID频率"31"。

出厂设定已经预载入您的起 (备走版本)。

在您使用GUI动作创造软件之前。您需要更新预设 philo-motion 档案以工厂预设值。

在用户指南内所述, 在微调之前, 要按照当中的'出厂设定为预设动作档'所注明之步骤。

你可通过输入不同频道来控制4个超智机甲表示不同的动作。