

---

# VinciBot – Användarmanual

## 1. Starta / Stäng av

Tryck och håll in **strömknappen i 2 sekunder** för att starta VinciBot. Strömindikatorn tänds.

- *Om VinciBot inte startar, ladda den först.*

### Batteristatus:

- **Röd:** Låg
- **Gul:** Medel
- **Blå/Vit:** Hög

---

## 2. Laddning

Anslut USB-C-kabeln till VinciBot och till en dator eller nätadapter.

- Ladda VinciBot omedelbart när batterinivån är låg.
- Alla funktioner är inaktiverade under laddning.

### Laddningsstatus:

- **Röd (blinkande/fast):** Laddar
- **Blå/Vit (fast sken):** Fulladdad

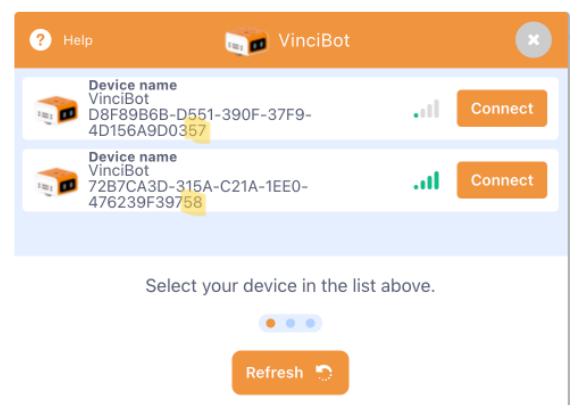
---

## 3. Anslut VinciBot

VinciBot stöder blockbaserad och textbaserad kodning via: <https://coding.matatalab.com>

- **Metod 1:** Anslut till dator via USB-C-kabel.
- **Metod 2:** Anslut till dator via Bluetooth.  
**Kolla de två sista siffrorna under roboten för att koppla rätt robot**

- *Blinkande blått:* Ej ansluten.
- *Fast blått sken:* Ansluten.

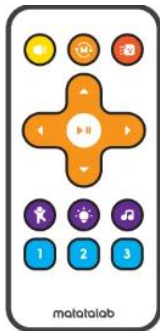


## 4. Lek med VinciBot

Det finns tre förinställda lägen. Växla mellan dem med **Mode-knappen** (orange ikon) på fjärrkontrollen.

### IR-fjärrkontrollsläge

Används på ett jämnt underlag för att styra roboten direkt.



**Pilar:** Framåt, Bakåt, Vänster, Höger.



**Siffror 1, 2, 3:** Skicka meddelanden.



Volym



Dans



Mode



Ljus



Hastighet



Musik

**LED-matris:**

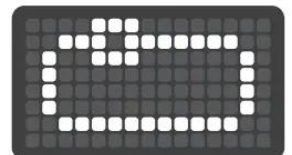


### Linjeföljningsläge

VinciBot följer automatiskt de svarta linjerna på kartan.

**LED-matris:**

**Start/Stopp:** Tryck på play-knappen för att börja.

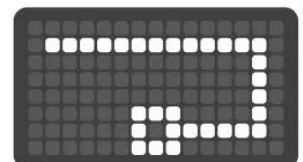


### Ritläge

VinciBot ritar en bild automatiskt.

1. Tryck på **1, 2 eller 3** på fjärrkontrollen för att välja ett förinställt program.
2. Tryck på **Play** för att börja rita.

**LED-matris:**



**OBS!** Vincibot fungerar sämre med fjärrkontroll om man har flera robotar i gång i rummet samtidigt. Det kan innebära att en fjärrkontroll råkar styra flera samtidigt eller inte fungerar alls. Öka avstånd mellan robotar.

---

## 6. Produktöversikt (Tekniska delar)

### Framsida & Ovansida:

- **16 x 8 programmerbar vit LED-matris:** Robotens "ögon"/skärm.
- **ToF LiDAR-avståndssensor:** För att mäta avstånd.
- **Infraröd kommunikation (Sändare & Mottagare):** För fjärrkontroll och kommunikation mellan robotar.
- **Ljussensorer (Vänster & Höger):** Upptäcker ljusstyrka.
- **Ljudsensor (MIC):** Stöder inspelning och röstigenkänning.
- **3 programmerbara knappar:** Knappar på ovansidan för egna kommandon.

### Baksida & Sidor:

- **Bluetooth-indikator:** Visar anslutningsstatus.
- **Expansionsgränssnitt (USB-C):** För externa moduler som motorer eller LED-remsor.
- **USB-C-port:** För laddning och dataöverföring.
- **Strömknapp / Batteriindikator:** Starta/stäng av och se batterinivå.

### Undersida:

- **Högprecisionsutgångar för motor (x2):** Driver hjulen.
- **Hjul (Vänster & Höger):** För rörelse.
- **Stödhjul (Fram & Bak):** För stabilitet i alla riktningar.
- **Högtalare:** För musik och ljud.
- **6st 16 miljoner färgers ljusledare:** Programmerbara LED-lampor på undersidan.
- **5-vägs linjeföljar-/färgsensor:** Används för att följa linjer och upptäcka kanter/stup.