





### MANUAL DE USUARIO DE LOLA





### ENCENDER EL ROBOT Y APLICACIÓN

 Pulse el botón rojo de encendido y apagado (en la parte trasera del robot) para encender/apagar el robot.

 Inicie la aplicación «Abrir\_Lola» cuando el robot esté encendido, haciendo doble click.





En la aplicación aparecerán las siguientes opciones:

- Comenzar: ver los vídeos de las actividades, activar la monitorización
- · Configuración: opciones para elegir el usuario y la actividad
- Salir: Para salir de la aplicación





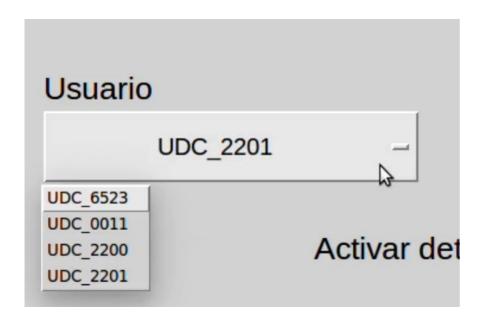
Las opciones del menú de configuración incluyen la selección de un "Usuario" y la selección de un "Acción".

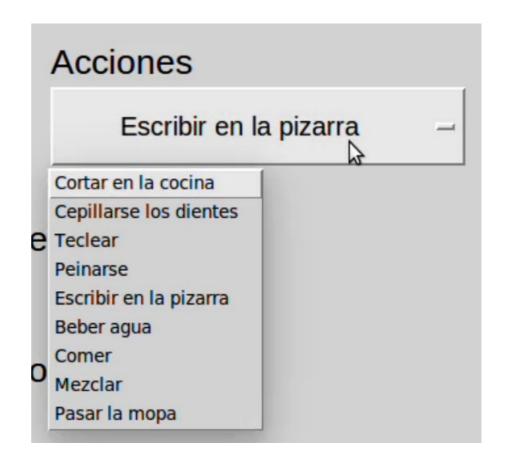
También se puede generar un informe de seguimiento.

Después de seleccionar el usuario y la actividad, es importante guardar los cambios con el botón de "Guardar". Puede salir del menú al final pulsando el botón de "Salir".

Configuración		
Usuario		Acciones
UDC_2201 ~		Escribir en la pizarra —
Activar detección de acciones en tiempo real		
□ SI		
Activar analisis de la postura corporal		
□ SI		
Generar informe		
	<b>₹</b> SI	
Guardar	\$	Salir









En el menú de Comenzar aparecerán tres opciones. Al hacer pulsar en el botón de "Comenzar Actividad", el usuario puede ver un video de la actividad seleccionada en la Configuración.





Una vez finalizado el vídeo, el usuario debe salir pulsando en el botón "Controles" situado en la parte superior izquierda de la pantalla y a continuación, elegir "Stop" y "Cerrar".



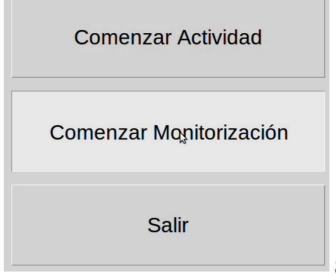


Seleccione "Comenzar Monitorización" en el menú de "Comenzar" para iniciar la monitorización de la actividad. La opción de monitorización tardará algún tiempo (10-15 segundos) en iniciarse y en encender la cámara del robot.

Mientras el sistema procesa los movimientos del usuario, la salida de la cámara que el usuario puede ver tendrá un retraso de unos segundos y es normal.

Una vez que el usuario ha terminado de realizar la acción, puede

salir de la aplicación pulsando la pantalla.





Por último, hay que pulsar los botónes de "Salir" para cerrar la aplicación.







#### **USO DEL MANDO**

Para mover el robot Lola, hay que utilizar el mando a distancia cuando el robot está encendido.

El robot puede moverse hacia delante y hacia atrás y puede girar a la derecha y a la izquierda con los botones colocados en el mando.

Para mover el robot, mantén pulsado el botón "LB" y dirige el robot con el "Left Thumbstick". Además, puede activar el botón "Mode" (se enciende una luz junto al botón), para dirigir el robot con el "Directional Pad".

Conviene utilizar el mando **cerca** del robot, para que no pierda la conexión.

Directional Pad



- No empuje nunca el robot cuando esté encendido. Mientras el robot esté encendido sólo podrá moverlo con el mando.
- Después de encender el robot, el usuario debe esperar un minuto para poder utilizar el mando.
- Para poner en marcha las aplicaciones tendrás que tener paciencia y evitar pulsar los botones de forma continuada.



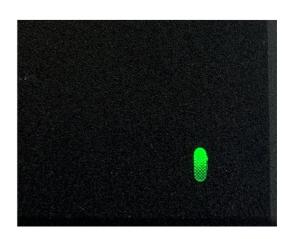


Hay una toma de corriente cerca del botón rojo donde se debe cargar la batería del robot.

Una luz roja del cargador indica que la batería aún se está cargando, por lo que no hay que desenchufarla; una luz verde indica que la batería se ha cargado completamente y es necesario desenchufarla.











- No dejes el cargador enchufado toda la noche o durante muchas horas. La batería se daña gravemente cuando está enchufada durante periodos de tiempo prolongados. Si la luz del cargador se pone en verde, desconecte el robot una vez enchufada.
- No se puede permitir que la batería se descargue por completo y debe recargarse incluso si el robot no se está utilizando.
- Si no puede mover el robot con el mando y la luz del botón de "Mode" no se enciende después de pulsarlo, por favor sustituya las pilas del mando.





Siempre que se encuentre con problemas o circunstancias difíciles de resolver, puede ponerse en contacto con el personal correspondiente.



ivan.fernandezmunill@uah.es

carlos.gutierrezalva@uah.es

nadia.nasri@uah.es





918 856 732 ext.1

