

Calirona Benutzeranleitung

1. **Klemme den Kopfhörer auf den Halter, wickle das Kabel herum und stecke es in die Buchse.**
Drücke den Halter währenddessen nicht von dir weg!
Die *Headphone* LED hört auf zu blinken, wenn der Kopfhörer erkannt wurde.
2. **Drücke *START*.** Der Roboter initialisiert seine Achsen.
3. **Drücke wieder *START*.** Der Roboter dreht sich zwei Mal um seine Achsen, während er den Kopfhörer kalibriert.
4. **Sobald der Roboter seine Bewegung beendet hat, ziehe den Stecker aus der Buchse und entferne den jetzt kalibrierten Kopfhörer.**

Drücke *STOP* jederzeit um den Roboter zu stoppen!

Drücke *STOP* länger um den Roboter zurück zu setzen.

Falls der Roboter ein mechanisches Problem entdeckt, hört er auf sich zu bewegen und lässt die *Mech. Error* LED blinken.

Der Roboter wird weitere Aktionen verweigern, um sich nicht selbst zu beschädigen.

Calirona User Guide

1. **Place the headphone onto the holder, wrap the cable around it and plug in the headphone jack.**
Do not push the holder away from you during this action!
The *Headphone* led stops blinking when the headphone has been detected.
2. **Press *START*.** The robot initializes its axes.
3. **Press *START* again.** The robot rotates twice around its axis while calibrating the headphones.
4. **Once the robot stopped moving, unplug the now calibrated headphones and remove them.**

Press the *STOP* button anytime to stop the robot from moving!

Pressing the *STOP* button for a longer time resets the robot.

If the robot detected an invalid mechanical state during any of the actions, it will stop moving and blink its *Mech. Error* led.

The robot will refuse execution of further actions to prevent damaging itself.