

PIXIO YOUR INDOOR & OUTDOOR PERSONAL CAMERAMAN

Manual de Usuario



WWW.MOVENSEE.COM
Your personal robot camerman

version 2.9.1

¡Felicidades!

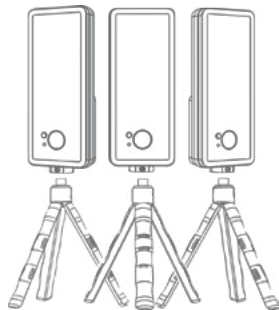
Felicidades por la compra de su PIXIO, la cámara robótica muy eficiente y fácil de usar. Está a punto de grabar videos de calidad de sus actividades interiores y exteriores, hasta una distancia de 100m (330 pies). Este manual del usuario enumera los contenidos del paquete, cómo instalar e iniciar su PIXIO, cómo configurarlo y cómo obtener lo mejor de él. Con PIXIO, captura deportes, entrenamientos, lecciones, conferencias, ceremonias, arte y entretenimiento, actividades recreativas ... ¡y mucho más!

Contenido

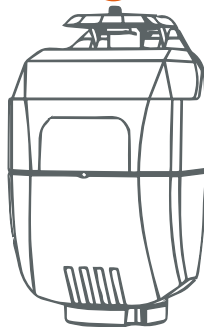
Artículos suministrados	4
Antes de empezar	5
Cargando las baterías	6
Instalar nueva versión de firmware en su PIXIO... 7	
Configurar su PIXIO para que funcione con su propia CAMERA	9
Cómo empezar	10
Configurando el PIXIO	11
Configurar las balizas	12
Iniciar el seguimiento	14
Encendido / Apagado de grabación	15
Utilizar PIXIO App	16
Usa tu teléfono / tableta para controlar tu PIXIO	17
Modo multiusuario	19
Procedimiento de emparejamiento: empareje sus dispositivos (robots, relojes y balizas)	20
Operación multiusuario	22
Más trucos en su PIXIO	25
¿Cómo aumentar la autonomía?	26
Configuración del zoom	27
Ajustes de cámara	28
¿ Como sujetar una cámara pesada ?	28
Grabar desde un lugar elevado	29
conferencias, ceremonias, clases, configuración especial	30
¿ Como restringir la rotación del robot (útil cuando se conecta un dispositivo externo al robot) ? ...	31
Informaciones técnicas	32
Description of LEDs	33
Specifications	37
Más información sobre baterías PIXIO	38
F.A.Q	39
Resolución de problemas	41
Atención al cliente	46
Precauciones y seguridad	47

Artículos suministrados

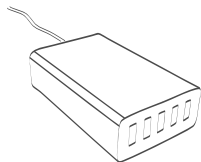
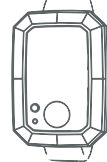
Micro-balizas (x3)
Mini trípodes (x3)



PIXIO Robot



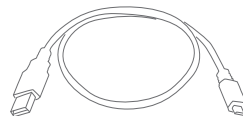
Reloj & pulsera
PIXIO



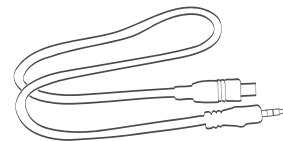
Cargador USB y cable de
alimentación



Cargador inalámbrico y su cable
para el reloj



Cables USB (x4)



Cable MULTI

Antes de empezar

En este capítulo aprenderás:

1

Cómo recargar tus dispositivos

2

Cómo hacer una actualización del dispositivo

3

Cómo configurar PIXIO para que funcione con tu cámara



Cargando las baterías

La carga completa de cada dispositivo dura aproximadamente 2 horas. Enchufe el cargador USB en el enchufe gracias al cable de alimentación. Enchufe los cables USB en cargador USB.

Recarga el robot PIXIO.

Conecte uno de los cables USB al enchufe “5V DC” en la parte posterior del robot PIXIO. El LED rojo correspondiente ubicado cerca del enchufe se enciende durante la recarga y se apaga cuando el robot está cargado.

Para evitar la auto descarga del robot, desenchúfelo después de que finalice la carga del robot, enciéndalo por unos segundos y luego apáguelo antes de almacenarlo.



Recarga las balizas PIXIO.

Conecte los cables USB en cada uno de los micro balizas que se encuentran detrás, como se muestra. El LED rojo de la micro baliza se enciende durante la recarga, y se apaga cuando la micro baliza está cargado.¹



Recarga el reloj PIXIO.

Enchufe el cargador inalámbrico a uno de los cables USB conectados al cargador USB. Simplemente ponga el reloj en el cargador inalámbrico. El LED rojo del reloj se ilumina durante la recarga y se apaga cuando el reloj está cargado.¹



También puede recargar los dispositivos PIXIO con una computadora. Conecta el cable USB a un puerto USB en su computadora.

¹ Algunas veces la luz roja destella al final de la carga. No es un problema, el artículo está cargado.

Instalar nueva versión de firmware en su PIXIO

Para aprovechar las ultimas mejoras, instale cualquier nueva versión de firmware disponible desde <https://shop.movensee.com/ccc>

Recomendamos actualizar todos los dispositivos (el robot, el reloj y las 3 balizas) al mismo tiempo. Asegúrese de que todos los dispositivos estén completamente cargados antes de iniciar el procedimiento.

1. Descargue la ultima versión de firmware

Descargue la ultima versión de firmware en <https://shop.movensee.com/ccc>

Guarde el firmware en una tarjeta micro-SD formateada con el formato FAT16 *(por el general, las tarjetas micro-SD con una capacidad inferior tienen el formato correcto)*. El archivo debe guardarse en el directorio raíz de la tarjeta de memoria, no en un subdirectorio. Este archivo esta destinado a abrirse directamente en y por PIXIO (no intente abrirlo desde su computadora).

Compruebe que el nombre del archivo es update.mnp sin ningún ...(1) or ...(2) en el nombre.

Inserte la tarjeta micro-SD en la ranura del robot en el lado del robot.



2. Iniciar el modo Actualizar

Mantenga presionado el botón **TurnRight** en el robot, luego presione brevemente el botón encendido.

Suelte el botón **TurnRight** cuando la luz **roja** comience a parpadear.

3. Actualizar cada dispositivo

A continuación, debe actualizar cada elemento uno tras otro :

Para el robot : Presione brevemente el botón **TurnLeft**. El LED verde parpadea rápidamente durante la actualización, y se detiene cuando termina.

Para un reloj o una baliza (apagado antes del procedimiento) :

→ Inicie el modo “actualizar”: pulse su botón de inicio durante varios segundos, hasta que su LED verde parpadee.

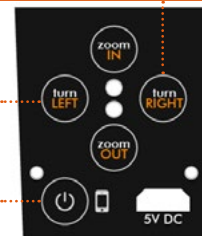
→ Suelte el botón y vuelva a presionarlo brevemente para iniciar la actualización. El LED verde parpadea rápidamente durante la actualización. El LED verde parpadea rápidamente durante la actualización y se pone verde cuando finaliza.

1. Presionar en el botón turnRIGHT

3. Suelte el botón turnRIGHT cuando la luz roja comience a parpadear

4. Presionar turnLEFT boton para actualizar el robot

2. Presione brevemente el boton POWER ON



¿hay algún problema? No entre en pánico

Si se cancela la actualización (error, apagado, ...) puede comenzar de nuevo el procedimiento. Si durante el paso 2, el LED rojo no parpadea:

- Compruebe que la capacidad de la tarjeta micro-SD sea inferior a 32Gb y que esté formateada con FAT32, FAT16 o FAT12 formato;
- Verifique que el archivo de actualización este almacenado en la raíz de la tarjeta y no en un subdirectorio;
- Compruebe que la tarjeta está correctamente insertada en la ranura del robot.

Configurar su PIXIO para que funcione con su propia CAMERA

De forma predeterminada, su Pixio está configurado para funcionar con una cámara SONY HDR-CX450. Siga estas instrucciones para actualizar los parámetros de la cámara guardados en la memoria del robot.

Primero, descarga el archivo correspondiente a su modelo de cámara en <https://shop.moveensee.com/ccc>. El archivo esta destinado a abrirse directamente en el robot PIXIO, por lo que no abra directamente desde su computadora.

Registre el archivo PIXCAM.cfg en una tarjeta micro-SD formateada con el formato FAT32, FAT16 o FAT12 *(por lo general, las tarjetas micro-SD con una capacidad inferior a 32 Gb están formateadas con el formato correcto)*. El archivo debe guardarse en el directorio raíz de la tarjeta de memoria, no en un subdirectorio. Este archivo esta destinado a abrirse directamente en y por PIXIO (no intente abrirlo desde su computadora).

Verifique que el nombre del archivo sea PIXCAM.cfg sin ningún ...(1) o ...(2) al final del nombre. Si es necesario, renombra el archivo PIXCAM.cfg

Inserte la tarjeta micro-SD en la ranura del robot. Encienda el robot (no presione ningún otro botón que no sea el botón de encendido) Se producen algunos destellos rápidos de los LED y el archivo ha desaparecido de la tarjeta micro SD. Los parámetros del robot han sido actualizados y almacenados en su memoria.



La tarjeta micro SD entra en la ranura del robot.

Cómo empezar

Enhorabuena, has completado la preparación de tu PIXIO.
Ahora, veremos cómo usarlo:



- 1 Cómo configurar tu PIXIO
- 2 Cómo instalar las balizas
- 3 Cómo empezar a rastrear
- 4 Cómo iniciar / detener la grabación

Configurando el PIXIO

NOTICE

Antes de usar PIXIO por primera vez, debe verificar que su dispositivo esté actualizado (page 7) y verifique que los parámetros de la cámara guardados en la memoria del robot coincidan con el modelo de su cámara (page 9).

1. Atornille el robot en un trípode equipado con un tornillo estándar de 3/8" *(comprobar que el motor está apagado antes de atornillar o desatornillar el dispositivo)*.
2. Atornille su cámara, DSLR, teléfono inteligente/tableta adaptador al robot con el tornillo de 1/4" del robot PIXIO.
3. Si está utilizando un modelo de cámara compatible, enchufe la cámara y el robot con el cable correcto. Hay 3 modelos de cable dependiendo del modelo de cámara:



MULTI cable

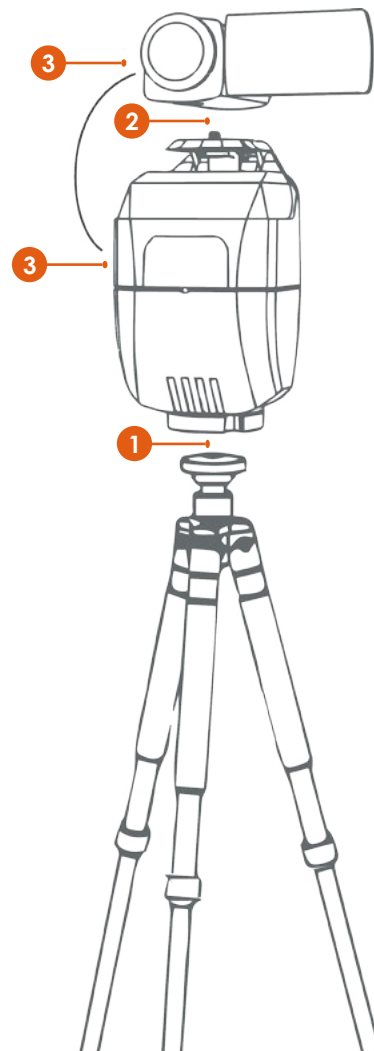


AV/R cable



Jack Ø2.5mm cable

Se suministra un cable **MULTI** con su sistema. Puede solicitar un cable **AV/R** y/o un **Jack 2,5mm** en <https://shop.movensee.com/>



Configurar las balizas

El reloj está ubicado junto a las balizas gracias a las técnicas de triangulación, por lo cual las balizas son esenciales tanto en el INTERIOR como en el EXTERIOR.

Después de atornillar las balizas en los mini-tripodes, encienda cada baliza presionando su botón  hasta que la luz verde se enciende

Coloque la baliza n°1 lo más alejada posible del robot (pero no más de 330 pies o 100m). Mejorará la precisión izquierda-derecha del seguimiento.

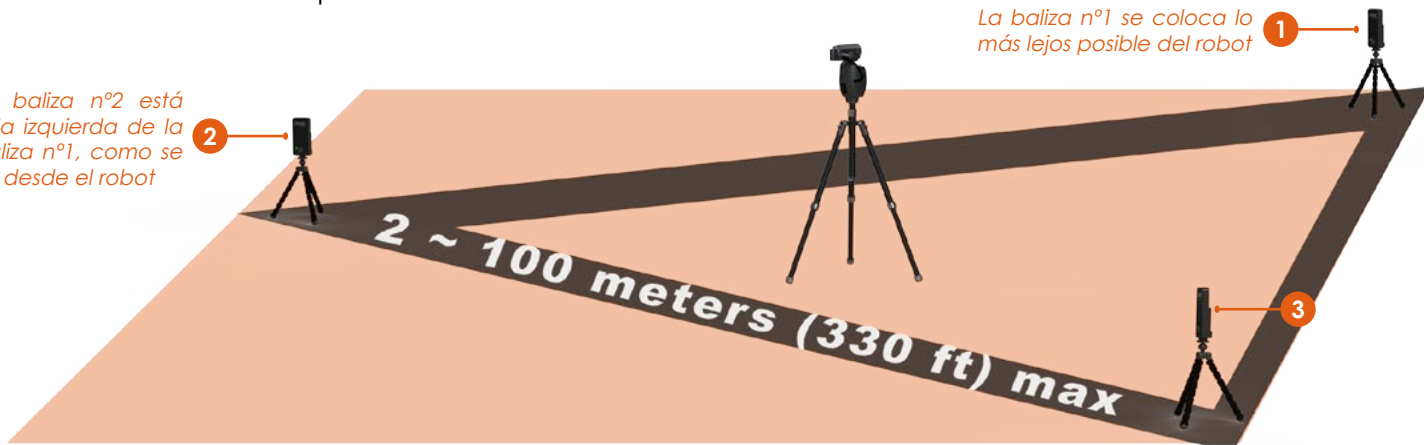
Coloque el robot PIXIO ya las 3 balizas alrededor del área que desea filmar, **de manera que la baliza n°2 esté a la izquierda de la baliza n°1, como se ve desde el robot** (los numeros de las balizas están escritos en la parte posterior de cada baliza). La baliza n°3 se puede colocar a la izquierda o a la derecha de otras balizas.



El robot PIXIO también se puede colocar en el centro de la 3 balizas.

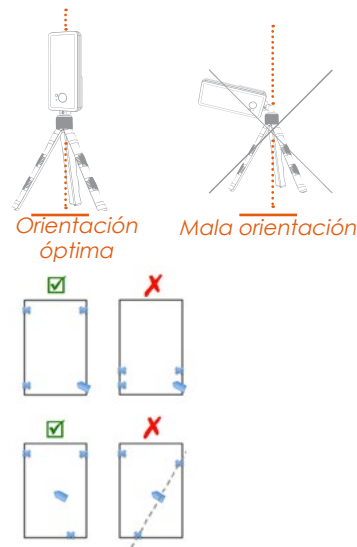
La baliza nº2 está a la izquierda de la baliza nº1, como se ve desde el robot

La baliza nº1 se coloca lo más lejos posible del robot



Las posiciones de las balizas son muy flexibles, pero el seguimiento y la precisión son mejores con las configuraciones adecuadas.

- Compruebe que haya líneas de visión directas entre las balizas y entre el robot y cada baliza. O al menos comprueba que cualquier obstáculo sea pequeño.
- Mantenga el robot, las balizas y el reloj a más de 20-30 cm (10 pulgadas) de las paredes o de piezas metálicas masivas. Evite operar cerca de un transformador eléctrico grande, una antena potente, etc...
- La mejor altura para las balizas es de 1 a 2m (3 a 6 pies) del suelo. Las tres balizas deben estar en el mismo nivel y perpendiculares al suelo.
- La distancia entre las balizas y la distancia entre el robot y las balizas deben ser menores que 330 pies (100m).



Iniciar el seguimiento

Enciende la cámara.

Ajuste el trípode horizontalmente y ajuste el ángulo de INCLINACIÓN de la cámara atornillando más o menos el tornillo en la parte posterior del robot.

Compruebe que el reloj está apagado. Enciendo el robot PIXIO presionando el botón de encendido  en la parte trasera del robot hasta que la luz verde comienza a parpadear.

Girando el trípode, o utilizando los botones del robot  , coloque la baliza n°1 en el centro de la pantalla de la cámara. Lo importante es la posición derecha-izquierda de la baliza. Utilice el manual ZOOM en la cámara para mejorar la precisión. Una precisión de 50cm (20 pulgadas) es suficiente.



Permanezca en el área y encienda el reloj presionando el botón de arranque  hasta que la luz verde se encienda. El sistema se inicializa durante unos 10 a 30 segundos. Cuando el LED del reloj parpadea regularmente, la inicialización esta terminada y el robot está siguiendo el reloj.

Encendido / Apagado de grabación

1. Si está utilizando una cámara compatible

Puede iniciar/detener la grabación presionando brevemente el botón del reloj.

NO presione el botón REC directamente en la cámara.

Cuando la cámara está grabando, el LED verde del reloj se enciende. El reloj parpadeará lentamente cuando deje de grabar. Si el zoom está ocupado, puede producirse algún retraso al iniciar / detener la grabación. En este caso, el LED verde del reloj parpadeará rápidamente hasta que se tenga en cuenta su pedido.

2. Si está utilizando una cámara no compatible

Si está utilizando un modelo de cámara que no es compatible con el robot, simplemente presione "grabar" directamente en tu cámara.

*El LED parpadea lentamente:
el comando de grabación está
apagado*



*LED verde completo: el comando
de grabación está encendido.*

Utilizar PIXIO App

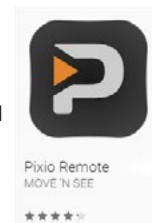
Puedes controlar tu robot PIXIO con tu smartphone utilizando una conexión bluetooth y la aplicación "Pixio_Remote".

1 Use su teléfono/tableta para controlar tu PIXIO



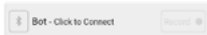
Usa tu teléfono / tableta para controlar tu PIXIO

Puede controlar su robot PIXIO con su teléfono inteligente usando una conexión Bluetooth y la App "PIXIO_Remote".



Cómo conectar un teléfono o tableta a un robot PIXIO

Encienda el robot, luego presione brevemente el botón  en la parte trasera del robot. Una luz azul comienza a parpadear rápidamente. Durante un minute, su robot está listo para conectarse con su teléfono inteligente.

- > Activa el bluetooth en tu teléfono inteligente.
- > Iniciar la App «Pixio_Remote»
- > Conectar el bot 0 presionando  en la App

Siga el mismo procedimiento que el anterior para conectar los robots extra a su teléfono. Puede usar tantos robots extra como quiere con su aplicación.

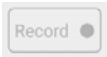
NOTICE

1. Si nunca ha conectado un extra-robot receptor a su teléfono inteligente/tableta presionando brevemente el botón ON/OFF del receptor, este receptor aparecerá en la aplicación (gracias a la información proporcionada por el robot maestro), pero la aplicación NO podrá controlar este extra-robot.
2. Debido a las limitaciones del teléfono inteligente/tableta, solo se puede conectar un robot adicional al mismo tiempo a la aplicación (el maestro siempre está conectado). Puede cambiar de un receptor a otro presionando  en la aplicación.

¿ Cómo utilizar la aplicación como control remoto ?

Grabar ON/OFF : cuando se empareja un control remoto, las órdenes de REC (grabación) enviadas por los relojes se ignoran y la luz del reloj parpadea de la siguiente manera

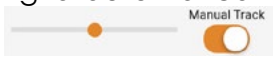


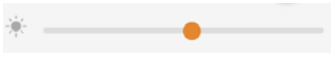
Utilizar el botón  en la aplicación para iniciar y detener la grabación de video para cada cámara.

Zoom automático : toque  para modificar el cuadro del zoom automático.

Zoom manual : toque  para modificar el cuadro de la cámara. En el modo manual, el robot NO se acerca ni se aleja automáticamente.

Seguimiento automático : el robot gira automáticamente a la derecha y a la izquierda para seguir el reloj.

Pista manual : use el control  deslizando para girar el robot a la derecha o a la izquierda.

Luminosidad : use el cursor  para aumentar o reducir el brillo de las luces del reloj y de las balizas.

Selección del TAG seguido : en cada menú del robot, toque  para seleccionar el reloj seguido por el robot seleccionado.

NOTICE

El alcance del control remoto de bluetooth depende del modelo de su teléfono inteligente. El rango es generalmente de 160 pies (50m).

Modo multiusuario

Conecte uno o más relojes a uno o más robots.
(si usa un solo robot y un solo reloj, este capítulo no le corresponde)



NOTICE

El modo multiusuario está disponible desde el firmware v2.0. Asegúrese de haber actualizado todos sus dispositivos.

Descargue el último firmware disponible en nuestra pagina web:

<https://shop.movensee.com/ccc>

Procedimiento de emparejamiento: empareje sus dispositivos (robots, relojes y balizas)

1. Iniciar el emparejamiento

- Si tiene un solo robot y varios relojes, su robot se convertirá en el **maestro**.
- Si tiene varios robots, debe elegir uno para convertirlo en el **maestro**.

Durante la filmación, el robot **maestro** siempre debe estar ENCENDIDO. El maestro recopila datos de los otros dispositivos para ejecutar el modo MULTIUSUARIO.

Compruebe que todos los dispositivos (robots, relojes y balizas) estén APAGADOS.

Mantenga presionado el botón **zoomIN** en el robot maestro, luego presione brevemente



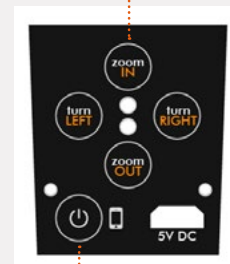
Suelte el botón **zoomIN** cuando las luces **verde** y **rojo** parpadeen juntas.

El robot **maestro** ingresa en el modo de emparejamiento y la luz verde parpadea dos veces intermitentemente   —   —. No apague el **maestro** antes de emparejar todos los dispositivos.

Debe emparejar el menos un reloj y 3 balizas al maestro. Puede agregar hasta 15 robots adicionales (esclavos) y filmar hasta 16 personas.

1. Mantener presionado el botón Zoom IN

3. Suelte el botón Zoom IN cuando las luces verde y roja parpadeen juntas



2. Presione brevemente POWER ON

2. Emparejar un dispositivo (robot, reloj o baliza) al maestro

El robot **maestro** debe estar ejecutándose en modo de emparejamiento para emparejar un nuevo dispositivo (consulte el párrafo anterior).

Para emparejar un nuevo dispositivo (robot esclavo, reloj o baliza), inicie el dispositivo a menos de 1 metro (3 pies) del robot **maestro**. La luz verde del dispositivo parpadea 4 veces de forma intermitente una vez que se completa el emparejamiento. 

Debe reiniciar todos los dispositivos antes de iniciar el seguimiento.

El emparejamiento se guarda para uso futuro.

NOTICE

Debe emparejar al menos un reloj y 3 balizas al **maestro** antes de iniciar el seguimiento

3. ¿Cómo reconocer un robot esclavo y un robot maestro?

Durante la ignición (antes del inicio del seguimiento), las luces **verde** y **roja** de un robot **esclavo** parpadean alternativamente.

Sólo la luz **verde** parpadea en un robot **maestro**.

Operación multiusuario

1. Seguimiento de múltiples relojes

Todos los dispositivos deben estar emparejados juntos para poder ejecutar el modo MULTIUSUARIO (consulte el apartado «Procedimiento de emparejamiento: empareje sus dispositivos (robots, relojes y balizas)», page 20).

Apague todos los relojes. Siga el procedimiento de configuración de PIXIO, hasta el comienzo del seguimiento (page 11). El robot PIXIO comienza a rastrear el primer reloj encendido.

Una vez que comienza el seguimiento, encienda los relojes adicionales presionando el botón . La luz **verde** de cada reloj comienza a parpadear. El parpadeo es lento si no hay un control remoto conectado al dispositivo.

El robot grabará el último reloj encendido. Puede pasar de un reloj a otro usando la aplicación PIXIO remoto control en su teléfono mientras filma (consulte page 17).

Si no hay un control remoto conectado, presione el botón  de un reloj para ser rastreado y filmado. La luz está **completamente verde** cuando el reloj esta grabando. Parar la grabación presionando el botón  otra vez. La luz **verde** parpadea cuando la cámara NO está grabando.



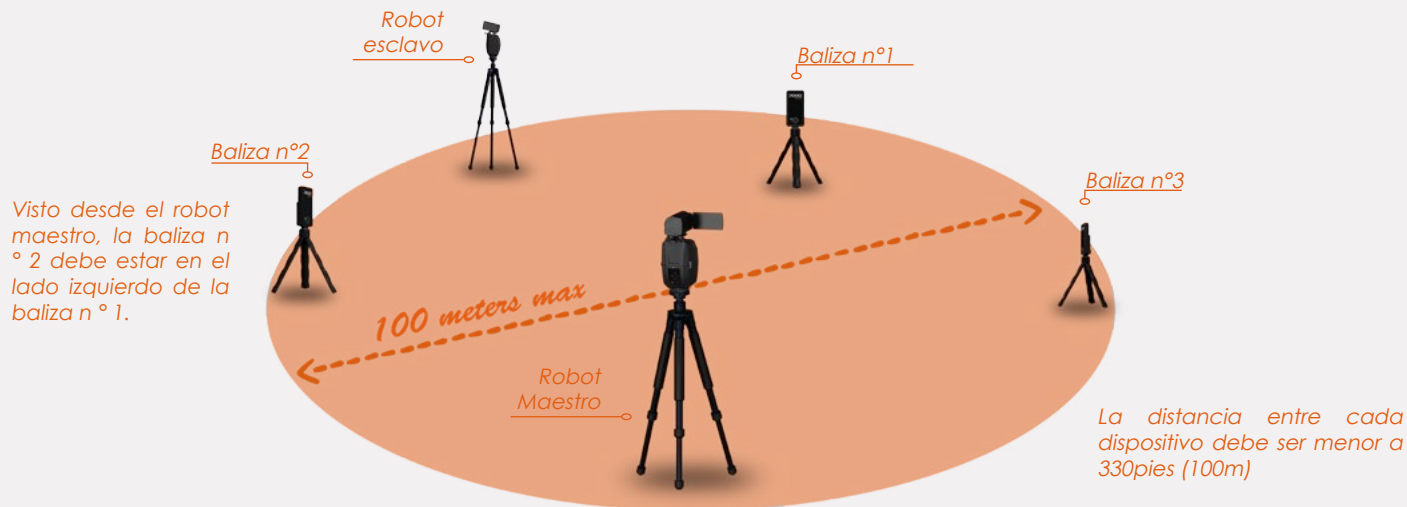
1. Seguimiento de múltiples robots

Todos los dispositivos deben estar emparejados juntos para poder ejecutar el modo MULTIUSUARIO (consulte el apartado «Procedimiento de emparejamiento: empareje sus dispositivos (robots, relojes y balizas)», page 20).

Cada robot debe apuntar a la baliza n ° 1 antes de encender el primer reloj y comenzar el rastreo..

Encienda cada baliza presionando el botón  hasta que la luz **verde** se encienda.

Coloque el robot PIXIO y las 3 balizas alrededor del área que desea filmar, **de manera que la baliza n ° 2 esté a la izquierda de la baliza n ° 1, como se ve desde el robot maestro**. La baliza n ° 3 se puede colocar a la izquierda o a la derecha de otras balizas. La distancia entre las balizas y la distancia entre el robot y las balizas deben ser menores que 330 pies (100 m).



Enciender sus cámaras.

Compruebe que todos los relojes están apagados. Encienda los robots PIXIO presionando el botón  por 2 segundos.

Girando el trípode, o con los botones del robot  y , coloque **la baliza n ° 1 en el centro de la pantalla de cada cámara**. Lo que es importante es la posición derecha / izquierda de la baliza. Utilice el manual ZOOM en la cámara para mejorar la precisión. Está bien con una precisión de unos 50 cm (20 pulgadas).

¡Sus robots PIXIO están listos!

Permanezca en el área y encienda el reloj presionando el botón  aproximadamente 2 o 3 segundos. El sistema se inicializa durante unos 10 a 30 segundos. Cuando el LED del reloj parpadea regularmente, la inicialización finaliza y el robot está siguiendo el reloj.

Más trucos en su PIXIO

Felicidades, ya estás dominando tu PIXIO. Aquí hay algunos consejos adicionales para aprender más sobre el tema.



1

Cómo aumentar la autonomía

2

Configuración de la cámara

3

Cómo filmar desde un lugar elevado

4

Conferencias, ceremonias, aulas
configuraciones especiales

5

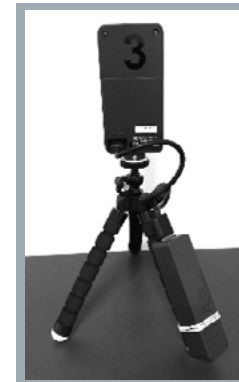
Cómo restringir la rotación del robot



¿Cómo aumentar la autonomía?

1. Usar powerbanks

Las balizas y el robot están diseñados para ser alimentados mientras se usan. Puede conectar bancos de energía al robot y las balizas para aumentar la autonomía de su PIXIO. Un banco de energía con una capacidad de 3000 mAh ampliará la autonomía en 4 o 5 h.



2. Usar a toma de corriente

Puede conectar el robot PIXIO y las balizas a las tomas. Esto es útil para filmar durante más tiempo y instalar su sistema en una posición fija.

> Para las balizas, use 3 cargadores micro-USB 5V DC, 700 mA mín.

> Para el robot PIXIO, use un cargador micro-USB 5V DC, 2A mín (o el que se proporciona).



Configuración del zoom

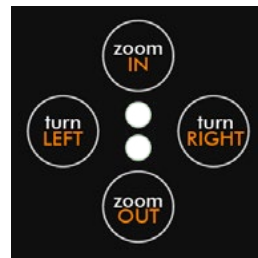
Inicialización del zoom

Cuando enciendes el robot PIXIO, y también cuando empieza a seguirte, la cámara (compatible) se aleja totalmente y luego se acerca automáticamente.

Configuración personal

Cuando se inicia el seguimiento, puede modificar el nivel de zoom automático del robot. Sólo tiene que pulsar **zoomIN** o **zoomOUT** con una pulsación corta sucesiva. Los nuevos ajustes se graban automáticamente para su uso futuro

Estos botones sólo funcionan cuando se inicia el seguimiento y cuando el zoom no está bloqueado en la configuración amplia.



Comportamiento del zoom

Por razones de calidad, el zoom automático cambia con pequeños incrementos sucesivos. Cuando el zoom automático está muy ocupado, a veces se produce un alejamiento completo y el comando zoom vuelve rápidamente al valor normal.

Ajustes de cámara

Se recomienda activar las funciones «antivibraciones» de la cámara (llamadas «steadyshot®» para cámaras Sony) y desactivar el zoom digital. Dependiendo de lo que prefiera, verifique todos los parámetros relacionados con la calidad y el tamaño de la imagen: 16: 9 a menudo se prefiere a 4: 3; 50p o 60p es mejor para cámara lenta; El mayor tamaño de imagen y la mejor calidad de grabación dan mejores resultados.

Tenga cuidado con la opción de ahorro de energía que puede apagar la cámara cuando el REC está apagado durante un largo tiempo.

¿ Como sujetar una cámara pesada ?

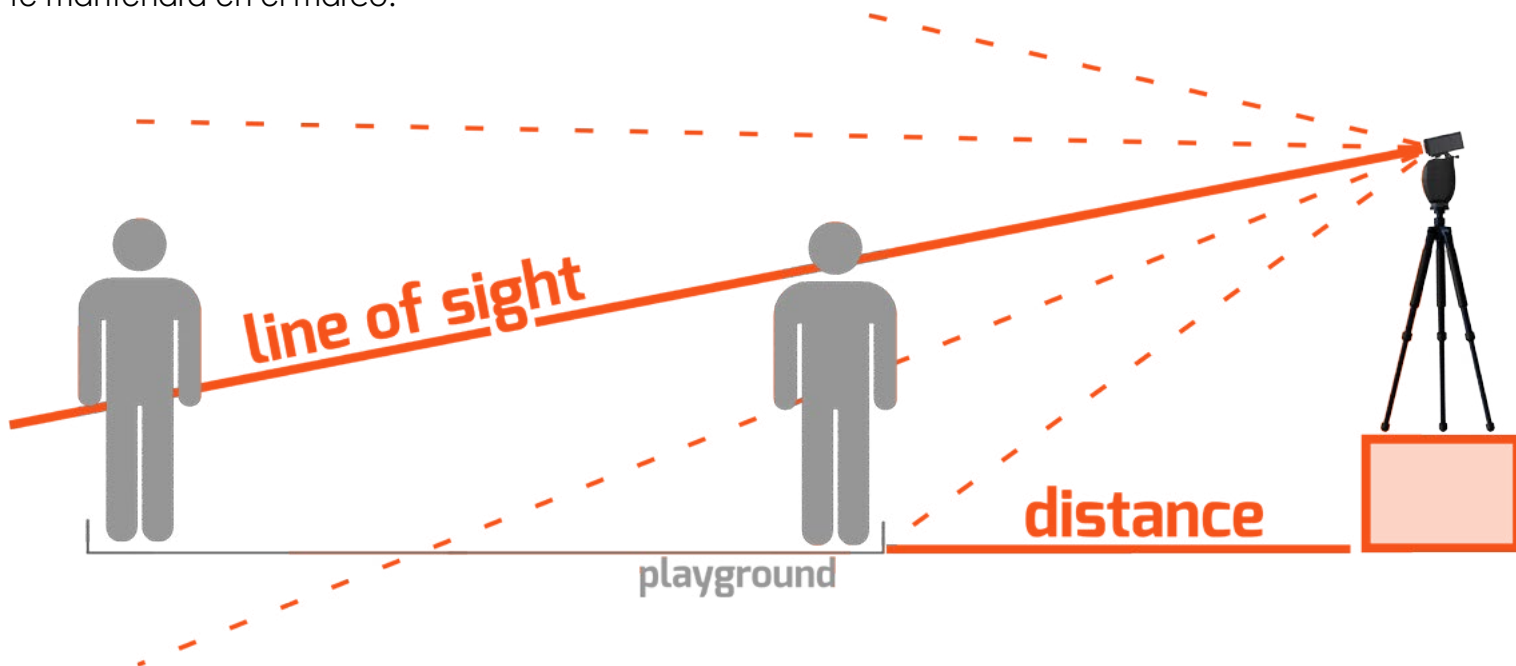
Puede bloquear el eje de inclinacion apretando los 2 tornillos para separar la rotación. Puede utilizar un destornillador hexagonal con un diámetro de 2,5mm. No exceder un giro, o un par de 2Nm. Suelte los tornillos para liberar la rotación TILT.

Puede usar una placa de montaje de liberación rápida larga para avanzar el centro de gravedad de la cámara para evitar que se incline hacia atrás.



Grabar desde un lugar elevado

PIXIO se puede utilizar para filmar desde una ubicación elevada. Simplemente ajuste el eje de INCLINACIÓN con el toornillo en la parte posterior del eje de INCLINACIÓN, y elija la distancia entre la cámara y el área que desea filmar, como se muestra a continuación. Con la configuración adecuada, el zoom automático te mantendrá en el marco.



Las mejores configuraciones dependen de los parámetros de las instalaciones, del nivel de zoom automático y del tipo de encuadre que prefiera. Así que no hay regla rápida y exacta para esas configuraciones.

conferencias, ceremonias, clases, configuración especial

CONFERENCES CEREMONIES CLASSROOMS Special settings

Refer to the latest version of the User Manual to set up your PIXIO, download and connect the app. to the robot(s).

STEP 1. Press « Settings »

STEP 2. Press « Stop Mode Enable »
(it's not a sliding button, press it)

STEP 3. Press « Tracking Smoothness »

STEP 4. Press «Soft»

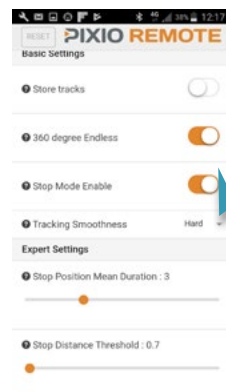
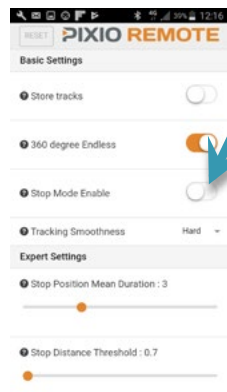
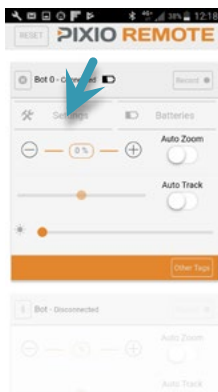
STEP 5. Test your PIXIO and change the settings to obtain the result you prefer



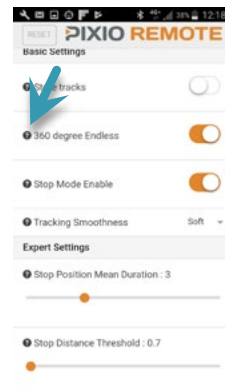
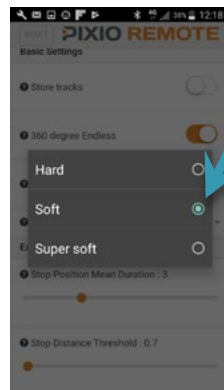
MOVE 'N SEE
YOUR PERSONAL ROBOT CAMERAMAN



PIXIO YOUR INDOOR & OUTDOOR
PERSONAL CAMERAMAN



Watch the help by pressing the question marks

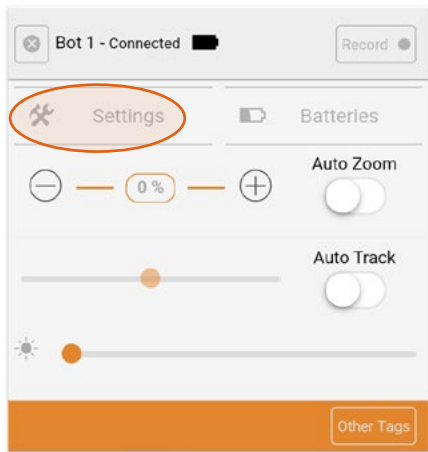


¿ Como restringir la rotación del robot (útil cuando se conecta un dispositivo externo al robot) ?

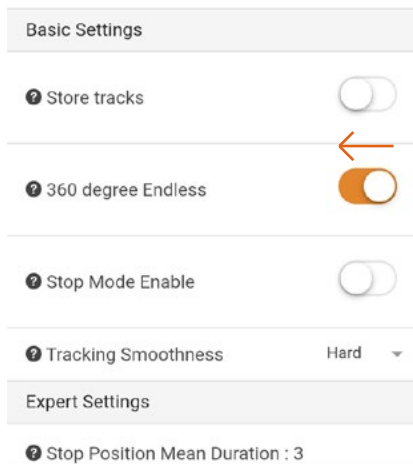
Es posible que deba conectar un equipo externo (dongle de transmisión, cargador, etc..) al robot o la cámara durante la operación. Para evitar que los cables se enrollan alrededor del robot, puede restringir la rotación, del robot a +/- 180° desde la baliza nº1 gracias a una opción ajustable en la aplicación PIXION_Remote.

Para hacer esto, inicie la aplicación PIXIO_Remote en su teléfono / tableta (page 16).

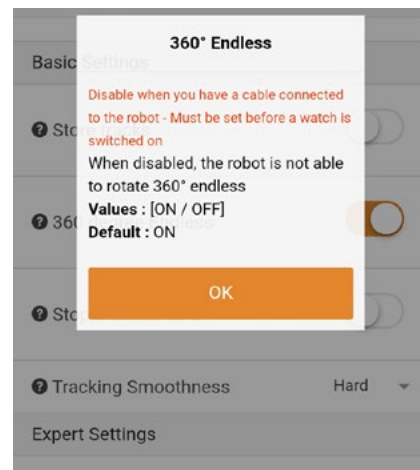
► Click en «Settings»



► Deshabilitar la opción
-- 360 Degree Endless --



► Valide pulsando «OK»



Informaciones técnicas

Finalmente, aquí está la información técnica para saber más sobre PIXIO



1

Descripción de los LEDs

2

Especificaciones

3

Informaciones sobre Baterías PIXIO

4

F.A.Q

5

Solución de problemas

Atención al cliente

6

Precauciones y prudencia

7



Description of LEDs

iniciar procedimiento

Estado del LED		Descripción
●	LEDs apagados	El robot esta apagado
☀	LED verde parpadeando lentamente	El robot (maestro) se esta inicializando
☀ ☀	LEDs verde y rojo parpadeando alternativamente	The robot (slave) is initializing

rastreo

Estado del LED		Descripción
☀	LED verde parpadeando lentamente	la cámara está en modo de espera
☀	LED verde parpadeando rápidamente	El reloj solicita el inicio o la parada del REC.
●	LED verde encendido	la cámara esta grabando

recarga

Estado del LED		Descripción
●	El LED rojo está encendido	El robot esta cargando
☀	El LED rojo de alimentación esta parpadeando	La recarga esta terminando
●	El LED rojo está apagado	La batería esta llena



procedimiento de actualización

Estado del LED		Descripción
	LED rojo parpadeando	El robot está en modo de actualización
	LED rojo encendido	El robot está en modo de actualización, pero no puede leer el archivo «update.mnp»
	LED verde parpadeando rápidamente	El robot se está actualizando
	LED rojo parpadeando lentamente	
	LED rojo parpadeando lentamente (después del paso anterior)	La actualización se ha realizado



control remoto

Estado del LED		Descripción
	LED azul apagado	Bluetooth está apagado
	LED azul parpadeando rápidamente	El robot está listo para ser emparejado con un control remoto
	LED azul parpadeando lentamente	el robot ya ha sido emparejado con un control remoto, pero el control remoto no está conectado actualmente
	LED azul encendido	Un control remoto está conectado con el robot PIXIO



rastreo

Estado del LED		Descripción
●	LED apagado	El reloj está apagado
☀	LED verde parpadeando lentamente	El reloj está encendido pero no filmado por la cámara
☀	LED verde parpadeando rápidamente	El reloj solicita el inicio/parada del REC (grabación)
●	LED verde encendido	El reloj está encendido y filmado por la cámara
— ☀ —	Verde sólido con flashes rápidos	Un control remoto está conectado con el robot

recargar

Estado del LED		Descripción
●	LED rojo encendido	El reloj se está recargando
☀	LED rojo parpadeando	La recarga esta terminando
●	LED rojo está apagado	La batería esta llena



procedimiento de actualización

Estado del LED		Descripción
☀	LED verde parpadeando lentamente	El reloj está en modo de actualización
☀	LED verde parpadeando rápidamente	El reloj se está actualizando
●	LED verde encendido	La actualización esta completa



rastreo

Estado del LED		Descripción
●	LEDs apagados	La baliza está apagada
●	LED verde encendido	La baliza está encendida

recargar

Estado del LED		Descripción
●	LED rojo encendido	La baliza se está recargando
☠	LED rojo parpadeando	La recarga esta terminando
●	LED rojo está apagado	La batería esta llena

procedimiento de actualización

Estado del LED		Descripción
☼	LED verde parpadeando lentamente	La baliza está en modo de actualización
☼	LED verde parpadeando rápidamente	La baliza se está actualizando
●	LED verde encendido	La actualización se completa

Specifications

Uso interior y exterior

PIXIO puede rastrear un reloj con el mismo rendimiento dentro o fuera

DISTANCIA

330pies (100m)

ZOOM Automático

Con cámaras compatibles

<https://shop.movensee.com/ccc>

Establecido de lo contrario.

Control grabación desde el reloj

Con cámaras compatibles

Rotaciones

PAN (horizontal): 360 ° sin fin (es muy largo para verificar).
120 ° / s máximo (45 mph a 30 pies; 72 km / h a 10 m).

Ajuste manual de inclinación (vertical)

Puede soportar cámaras hasta 5 libras (2,5Kg)

Ruido del motor

Motor muy silencioso. Puede usar un micrófono bluetooth (no incluido) o cualquier accesorio similar para capturar cualquier voz distante.

Peso

Reloj 1.9 Oz (50g). Robot 1,2 lbs (550g.)

Transporte

Diseñado para ser muy fácil de empacar y llevarlo a todas partes en cualquier bolsa de fotos> 22x10x15cm (8.7x3.9x5.9in).

Multi usuario

Con tu PIXIO, puedes filmar hasta 16 personas. También puedes usar hasta 16 robots para filmar desde diferentes ángulos. Cualquiera que sea el número de relojes, los 16 robots pueden grabar un máximo de 3 relojes al mismo tiempo; Esto significa que varios robots tendrán que filmar en algún momento el mismo reloj.

Autonomía

PIXIO aprox. 4h, reloj aprox. 3h, Micro-BEACON aprox. 3h. Baterías de ion-litio. Todos los cargadores incluidos: inalámbrico para el reloj. Estándares USB para el robot y las micro-balizas.

El robot y las micro-balizas pueden estar en el enchufe de alimentación. Esto permite filmar más tiempo o instalar PIXIO en el mismo lugar durante meses.

Puede aumentar la autonomía del robot o las balizas conectando un 'banco de energía' externo. Por ejemplo, un banco de energía con una capacidad de 10000mAh aumenta la autonomía del dispositivo de 5h a 10h.

Garantía

2 años

Más información sobre baterías PIXIO

El robot, el reloj y las tres balizas incluyen una batería de iones de litio que debe cargar antes de comenzar a utilizar PIXIO. Los dispositivos necesitan aproximadamente 2 horas para estar completamente cargados si están completamente descargados. Una vez cargado, el robot puede funcionar durante más de tres horas. El reloj y las baterías de balizas pueden funcionar entre 2 y 3 horas y media.

1. La capacidad de carga de la batería tiende a disminuir con el tiempo y el uso.
2. Las baterías de iones de litio generalmente tienen una vida útil de entre 300 a 500 ciclos de carga y se espera que retengan alrededor del 80% de su capacidad original después de 300 ciclos de carga, o después de aproximadamente un año de uso.
3. Las temperaturas ambiente altas o bajas pueden afectar negativamente el rendimiento de la batería, lo que resulta en una pérdida de hasta el 70% de la capacidad de carga. Las baterías deben almacenarse a una temperatura entre 10 ° y 30 ° C
4. Si no usa su PIXIO durante un período prolongado, las baterías deben cargarse entre el 40% y el 60% cada dos meses.
5. Para evitar la auto descarga del robot, desenchúfelo después de que finalice la carga del robot, enciéndalo por unos segundos y luego apáguelo antes de almacenarlo.

La caída normal en la capacidad de la batería con el tiempo y el uso no está cubierta por la garantía

¿Qué tipo de trípode necesito?

Necesitas un trípode con un tornillo 3/8". Es más grande que el tornillo de 1/4" usado generalmente para las cámaras. No use un trípode con una cabeza, debido a la poca estabilidad (¡excepto los trípodes de costo muy alto!) Y porque tiene un tornillo de 1/4".

¿Es posible conectar PIXIO y las micro-balizas a un enchufe de pared? ¿Funcionan o solo se recargan?

PIXIO y las micro-balizas se pueden enchufar en un enchufe de pared, y funcionan. Es una solución para filmar todo el día y también para instalar PIXIO en un lugar fijo.

¿Tiene PIXIO una inclinación automática?

PIXIO tiene una inclinación manual que puede configurar antes de filmar. Para la mayoría de las actividades en un terreno nivelado, no necesita la inclinación automática. Como ejemplo, refiérase a este video tomado con PIXIO desde las gradas del estadio, sobre la arena:

https://youtu.be/ILNN-ya_lIw

¿Es posible transmitir en vivo el video tomado con PIXIO?

Sí, el conector HDMI de la cámara se puede usar para tener el video en tiempo real, y muchos proveedores pueden transmitir este video en vivo. Las cámaras recientes también tienen una opción de transmisión en vivo a través de su teléfono inteligente.

¿Cuál es la conexión necesaria en la cámara para tener el zoom automático y el control REC del reloj?

El enchufe de la cámara se denomina «Multi» o «LANC» o «A / V-R» según el modelo. Los modelos que figuran en el sitio web son compatibles con Pixio, los otros pueden no ser compatibles.

Algunos modelos no listados son compatibles debido a sus similitudes con modelos compatibles, no dude en consultarnos y verificaremos.

Tengo un DSLR; ¿Es compatible con PIXIO?

Cualquier DSLR se puede montar en Pixio. Pero las DSLR no tienen un zoom motorizado. El zoom permanecerá fijo. Tenga cuidado de que las DSLR generalmente no tengan enfoque automático en el modo de video, por lo que el video puede aparecer borroso.

¿Dónde consigo la interfaz mecánica para permitir teléfono inteligente y tableta para filmar?

Necesita un adaptador común entre Pixio y el teléfono inteligente o tableta. Generalmente se le llama «adaptador de trípode para smartphone / tableta». Cuesta unos pocos dólares y se puede encontrar fácilmente.

Con una tableta o teléfono inteligente, ¿tengo el zoom automático y el control REC del reloj?

No. Una tableta o teléfono inteligente no tiene ningún conector para el zoom y el control remoto de grabación de PIXIO.

¿Es posible usar el puerto HDMI de la cámara para grabar o transmitir video, o está perturbado por el control de zoom y grabación de PIXIO?

Es posible utilizar el puerto HDMI mientras PIXIO controla el zoom y el REC a través del enchufe específico (multi, LANC o A / V-R). El conector HDMI no es utilizado por PIXIO.

¿Es necesario medir todo manualmente en detalle para configurar las balizas en lugares precisos?

No. Es como el GPS: no es necesario conocer la posición de cada satélite, es automático. Simplemente coloque los 3 micróbalizas en algún lugar alrededor de su área de juegos, enciéndalos y listo.

¿Es un problema si salgo del área establecida por las balizas?

No. Puede salir del área establecida por las balizas y aún estar enmarcado. Y, por supuesto, si va demasiado lejos, la cámara lo perderá y volverá a encontrarlo cuando vuelva.

¿Puedo usar PIXIO en un edificio con paredes metálicas?

Sí. Solo tenga cuidado de tener todos los elementos de PIXIO a unas pocas pulgadas (unos pocos centímetros) del metal.

¿Puedo usar el robot PIXIO sin las tres balizas?

Las tres balizas de fácil instalación incluidas con PIXIO permiten que el robot sea sensible, preciso y filme desde 330 pies (100 metros): es exactamente lo que hace de PIXIO un producto tecnológico único. El reloj utiliza las tres

balizas para calcular 10 veces por segundo la posición del robot, lo que explica exactamente por qué necesita las balizas para disfrutar de su experiencia PIXIO.

¿Cuánto dura la batería de baliza? ¿Qué pasa si necesito filmar durante un período más largo?

La batería de las balizas dura aproximadamente 3 horas. Si aún necesita más tiempo para filmar, siempre puede usar un banco de energía (no incluido). Solo conecta el banco de energía a la baliza y eso es todo!

¿Cuáles son las temperaturas máximas y mínimas de funcionamiento?

Como cualquier dispositivo electrónico, el funcionamiento de PIXIO no está garantizado a temperaturas inferiores a 0 ° C o temperaturas superiores a 40 ° C. En la vida real tenemos muchos clientes que utilizan PIXIO desde hace más de un año en países fríos, Canadá, Suecia, Islandia, Noruega, Finlandia, etc., y nunca tuvieron ningún problema en climas fríos. Y en nuestro laboratorio probamos PIXIO a -18 ° C.

Las baterías suelen tener menos autonomía en el frío, esta es probablemente la principal consecuencia.

Resolución de problemas

NOTICE

Recomendamos que actualice regularmente el firmware de PIXIO para mejorar el comportamiento de PIXIO. Consulte el procedimiento de actualización completo en la page 7.

RASTREO		
PROBLEMAS	CAUSA	SOLUCIÓN
El robot PIXIO no inicia el seguimiento, mientras que el LED del reloj parpadea de forma irregular.	El robot, el reloj y las balizas no pueden iniciar sus comunicaciones de radio correctamente.	Coloque el robot y las balizas siguiendo las instrucciones de la página 12, «Ubicación de las micro-balizas» y vuelva a iniciar el sistema. Si el seguimiento no comienza después de unos 20 segundos, puede ayudar sosteniendo el reloj por encima de su cabeza unos segundos. Tan pronto como comience el seguimiento, puede poner su mano hacia abajo.
El robot PIXIO no inicia el seguimiento, mientras que el LED del reloj parpadea regularmente.	El reloj comienza en el modo de actualización.	Encienda el reloj presionando el botón hasta que la luz verde se ENCIENDA y suelte el botón inmediatamente.
El robot PIXIO no comienza a rastrear, mientras que las luces verde y roja del robot parpadean alternativamente.	El robot es un esclavo (consulte la página 21).	When OFF, press the ON/OFF button of the robot during 13 seconds (until the green light blinks alone).
Las rotaciones del robot PIXIO están siempre en la dirección de rotación incorrecta.	Las balizas no están colocadas correctamente.	La baliza n ° 2 debe estar a la izquierda de la baliza n ° 1, como se ve desde el robot. Siga las instrucciones dadas en la página 12 «Configuración de micro balizas» y vuelva a iniciar el sistema.
A veces, el robot es inestable, y / o demasiado tarde.	Las distancias son demasiado largas y / o un elemento externo está perturbando el sistema.	Coloque las balizas y el robot siguiendo las instrucciones dadas en la página 12, «Ubicación de las micro-balizas» y vuelva a iniciar el sistema.

RASTREO		
PROBLEMAS	CAUSA	SOLUCIÓN
El PIXIO funciona bien a corto alcance pero funciona mal a largo rango.	Las comunicaciones de radio funcionan mal.	1. Verifique que las balizas no estén colocadas en el suelo. Las balizas deben ser colocadas a 1m a 2m del suelo.. 2. Coloque el robot y las balizas siguiendo las instrucciones de la página 12, «Ubicación de las micro-balizas» y vuelva a iniciar el sistema.
El robot PIXIO siempre filma a mi lado.	La baliza n ° 1 no estaba bien en el centro del cuadro antes de iniciar el reloj, y / o la baliza n ° 1 estaba mucho más cerca de la cámara que toda el área que desea filmar, y / o el robot no está atornillado suficiente para el trípode	1. Reinicie el sistema, verificando que la baliza n°1 esté bien en el centro (derecha-izquierda) de la pantalla de la cámara antes de iniciar el reloj. Verifique que la distancia entre la baliza n°1 y la cámara sea similar a la distancia máxima del área que desea filmar (la mitad de esta distancia es la mínima). 2. Comprobar que el robot esté bien atornillado al trípode

ZOOM / REC		
PROBLEMAS	CAUSA	SOLUCIÓN
No puedo iniciar la grabación desde el reloj y el zoom está fijo.	1. El cable de la cámara no está enchufado correctamente. 2. El robot no está parametrizado para su modelo de cámara.	1. Vuelva a enchufar el cable de la cámara en ambos lados. 2. Actualiza los parámetros de la cámara de tu robot. Ver procedimiento en la página 7, page 7
El REC se detiene automáticamente o el video se divide en muchos videos cortos.	La batería de la cámara está vacía o la memoria de la cámara está llena.	Recarga la batería de la camara. Formatea la tarjeta microSD con el «menú de configuración» de la cámara. Formatea la memoria interna de la cámara (si corresponde).

ZOOM / REC		
PROBLEMAS	CAUSA	SOLUCIÓN
El REC se detiene automáticamente.	Usted está pidiendo grabar con el botón REC en la cámara.	El PIXIO no está diseñado para funcionar presionando el botón REC en la cámara. Para iniciar y / o detener la grabación del video, use el botón del reloj o use la aplicación PIXIO_ Remote desde una tableta o un teléfono.

RECARGAR		
PROBLEMAS	CAUSA	SOLUCIÓN
El reloj no se recarga (el LED rojo está apagado)	La batería del reloj ya está cargada El reloj no está colocado correctamente en el cargador	1. Compruebe que el reloj no esté cargado. 2. Compruebe que el reloj esté colocado en el lado derecho de la carga (el lado sin marcas). 3. Verificar que el reloj esté en contacto directo.
El robot o una baliza no se recargan (el LED rojo está apagado)	El dispositivo de batería ya está cargado	Verifique que el dispositivo no esté ya cargado (el LED rojo no se enciende si la batería está cargada).
El robot se descarga cuando está apagado	El robot se auto descarga.	Para evitar la autodescarga del robot: desenchufe el robot después de que finalice la carga del robot, enciéndalo unos segundos y luego apáguelo antes de almacenarlo.

FIRMWARE ACTUALIZACIÓN / GUARDADOS DE LOS PARÁMETROS DE LA CÁMARA

PROBLEMAS	CAUSA	SOLUCIÓN
No puedo guardar la PIXCAM y / o actualizar los archivos en mi tarjeta microSD	La tarjeta microSD está protegida contra escritura	Retire la protección contra escritura de la tarjeta microSD bajando la pestaña protectora
Después de una actualización, el PIXIO funciona mal.	No ha actualizado todos los dispositivos (robot, reloj y las 3 balizas)	Actualiza todos los dispositivos (robot, reloj y las 3 balizas).
No puedo actualizar mi sistema (el led rojo permanece encendido)	El robot PIXIO no puede leer el archivo.	1. Compruebe que la tarjeta micro-SD haya sido formateada con la opción FAT32. 2. Verifique que el archivo esté en el directorio raíz de la tarjeta micro-SD y no en un subdirectorio. 3. Verifique que la tarjeta microSD esté insertada en la ranura del robot PIXIO (no en la cámara). 4. Compruebe que el nombre del archivo no incluya ningún ... (1) o ... (2) al final del nombre o que no incluya la extensión del archivo dos veces (por ejemplo, update.mnp.mnp). Si es así, cambie el nombre del archivo update.mnp o actualice si su computadora no muestra los archivos de extensión.

FIRMWARE ACTUALIZACIÓN / GUARDADOS DE LOS PARÁMETROS DE LA CÁMARA

PROBLEMAS	CAUSA	SOLUCIÓN
No puedo actualizar los parámetros de la cámara. El PIXCAM.cfg no desaparece de la tarjeta de memoria al final del procedimiento.	El robot no puede leer el archivo de parámetros.	1. Compruebe que la tarjeta micro-SD haya sido formateada con la opción FAT32. 2. Verifique que el archivo esté en el directorio raíz de la tarjeta micro-SD y no en un subdirectorio. 3. Verifique que la tarjeta microSD esté insertada en la ranura del robot PIXIO (no en la cámara). 4. Compruebe que el nombre del archivo no incluya ningún ... (1) o ... (2) al final del nombre o que no incluya la extensión del archivo dos veces (por ejemplo, PIXCAM.cfg.cfg). Si es así, cambie el nombre del archivo PIXCAM.cfg o PIXCAM si su computadora no muestra los archivos de extensión.

BLUETOOTH

PROBLEMAS	CAUSA	SOLUCIÓN
El LED azul «bluetooth» no se enciende cuando se presiona brevemente el botón ON / OFF.	No ha actualizado su PIXIO.	Actualice todos los dispositivos (robot, reloj y las 3 balizas) con la última versión de firmware

Atención al cliente

Nuestro equipo calificado le garantizará asistencia rápida en caso de preguntas o problemas con su equipo. Nuestro objetivo es tener su producto en buen estado de funcionamiento.

Si necesita ayuda, revise cuidadosamente el manual, las preguntas frecuentes y, si es necesario, comuníquese con MOVE 'N SEE por teléfono, correo electrónico o correo postal.

MOVE 'N SEE - SAV, 38 rue Jim SEVELLEC, 29200 BREST - France

+33 (0) 9 70 75 13 15 (no additional charge)

ccc@movensee.com

Los productos MOVE 'N SEE tienen una garantía legal de 2 años contra defectos ocultos originados por un defecto de materiales, o por un defecto de diseño o fabricación que afecta a los productos entregados y hace que no sean aptos para el uso. Abrir el producto o una parte del producto anula la garantía.

Para devolver un producto, primero debe comunicarse con MOVE 'N SEE para explicar el problema.

Si el departamento técnico de MOVE 'N SEE decide que el producto debe devolverse, se le dará un código de devolución.

A continuación, puede devolver el producto junto con los accesorios en su embalaje original. El código de retorno debe estar claramente marcado en el exterior del embalaje.

Tan pronto como recibamos su paquete, nuestros técnicos inspeccionarán y analizarán el artículo problemático. Si la garantía detallada en las condiciones de venta es aplicable, será reparada o reemplazada de forma gratuita. En todos los demás casos, se le enviará un presupuesto gratuito para reparaciones. A continuación, tendrá la opción:

- para rechazar la cotización, en cuyo caso el producto le será devuelto a su cargo.
- Aceptar la cotización. En este caso, las reparaciones comenzarán en la recepción de su pago. El producto le será devuelto una vez que se hayan completado las reparaciones.

Precauciones y seguridad

Baterías:

Si las baterías internas están mal manejadas, las baterías pueden explotar, provocar un incendio o incluso quemaduras químicas. Observe las siguientes precauciones. No desarmar. No las aplaste ni exponga las baterías a golpes o fuerzas tales como golpearlas, dejarlas caer o pisarlas. No provoque un cortocircuito ni permita que objetos metálicos entren en contacto con los terminales de las baterías. No exponga a temperaturas altas por encima de 60 ° C (140 ° F), como a la luz solar directa o en un automóvil estacionado al sol. No incinere ni deseche en fuego. No manipule baterías de ión litio dañadas o con fugas. Asegúrese de cargar las baterías utilizando los cargadores provistos o un dispositivo que pueda cargar las baterías. Mantenga las baterías fuera del alcance de los niños pequeños. Mantenga las pilas secas. No reemplace las baterías usted mismo. Deseche las baterías usadas rápidamente.

Para reducir el riesgo de incendio o descarga eléctrica, no exponga la unidad a la lluvia ni a la humedad. No coloque objetos que contengan líquidos, como jarrones, sobre el aparato. No exponga las baterías al calor excesivo, como la luz del sol, el fuego o similares.

El producto incluye piezas pequeñas. Manténgalo fuera del alcance de los niños pequeños..

Los cables pueden causar estrangulación. Manténgalo

fuera del alcance de los niños pequeños.

El reloj PIXIO, dondequiera que se encuentre sobre el sujeto o un vehículo, es una prominencia que puede causar lesiones al sujeto mismo o a otras personas que lo rodean. El brazalete puede interactuar con otros equipos. El usuario es totalmente responsable del uso del producto y de la seguridad de sus actividades. La responsabilidad de MOVE 'N SEE no se puede comprometer en caso de lesión o muerte.



Para clientes en la Unión Europea

PIXIO se ajusta a la norma CE.

Cumple con el estándar IEEE 802.15.4 UWB PHY con los siguientes detalles:

- banda: 5 (frecuencia central: ancho de banda de 6489.6MHz: 499.2 MHz)
- Potencia: $\leq -41.3\text{dBm} / \text{MHz}$ PIRE
- Modulación: BPM-BPSK

El importador es responsable de verificar el cumplimiento con las normas locales del país de uso.

Desecho de equipos eléctricos y electrónicos viejos

Este símbolo en el producto o en su empaque indica que este producto no debe ser tratado como basura doméstica. En su lugar, se entregará al punto de recolección correspondiente para el reciclaje de equipos eléctricos y electrónicos. Al garantizar que este producto se elimine correctamente, ayudará a evitar posibles consecuencias negativas para el medio ambiente y la salud humana, que de otro modo podrían ser causados por el manejo inadecuado de los desechos de este producto. El reciclaje de materiales ayudará a conservar los recursos naturales. Para obtener información más detallada sobre el reciclaje de este producto, comuníquese con su Oficina Cívica local, el servicio de eliminación de desechos domésticos o la tienda donde adquirió el producto.



Para clientes en los Estados Unidos



Reciclaje de baterías de Litio-Ion:

Las baterías de litio-ion son reciclables. Puede ayudar a preservar nuestro medio ambiente devolviendo sus baterías recargables usadas al lugar de recolección y reciclaje más cercano a usted. Para más información con respecto al reciclaje de baterías recargables, llame al número gratuito 1-800-822-8837 o visite www.call2recycle.org/



Este dispositivo cumple con la parte 15 de las Reglas de la FCC. El funcionamiento está sujeto a las siguientes dos condiciones: (1) Este dispositivo no puede causar interferencias perjudiciales y (2) este dispositivo debe aceptar cualquier interferencia recibida, incluidas las interferencias que pueden causar un funcionamiento no deseado.

Nota: este equipo ha sido probado y cumple con los límites para un dispositivo digital de Clase B, de conformidad con la parte 15 de las Normas de la FCC. Estos límites están diseñados para proporcionar una protección razonable contra interferencias perjudiciales en una instalación residencial. Este equipo genera, utiliza y puede emitir energía de radiofrecuencia y, si no se instala y utiliza de acuerdo con las instrucciones, puede causar interferencias perjudiciales en las comunicaciones de radio. Sin embargo, no hay garantía

de que no se produzcan interferencias en una instalación en particular. Si este equipo causa interferencias perjudiciales en la recepción de radio o televisión, lo cual puede determinarse encendiendo y apagando el equipo, se recomienda al usuario que intente corregir la interferencia mediante uno o más de los siguientes procedimientos :

- Reorientar o reubicar la antena receptora.
- Aumente la separación entre el equipo y el receptor.
- Conecte el equipo a una toma de corriente en un circuito diferente al que está conectado el receptor.
- Consulte con el distribuidor o con una radio / TV experimentada Técnico para ayuda.

El cable de interfaz suministrado debe usarse con el equipo para cumplir con los límites para un dispositivo digital conforme a la Subparte B de la Parte 15 de las Normas de la FCC.