

1.3 Encender

Lo primero que nos sorprende es que no hay botón de encender, sólo se puede **por software** y es necesario **un equipo con Bluetooth** ya sea un móvil o un portátil.

A Robot en standby

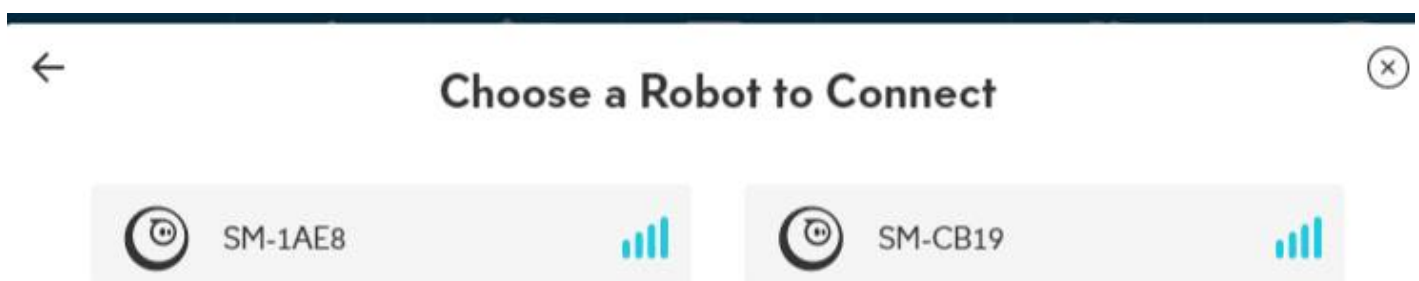
Verás en [Apagar](#) que si el robot no se apaga y no se utiliza, al cabo de un rato está en standby, para encenderlo hay que hacerlo por la aplicación, se queda en standby hasta que se agota la batería.

A1 Con el programa en Windows

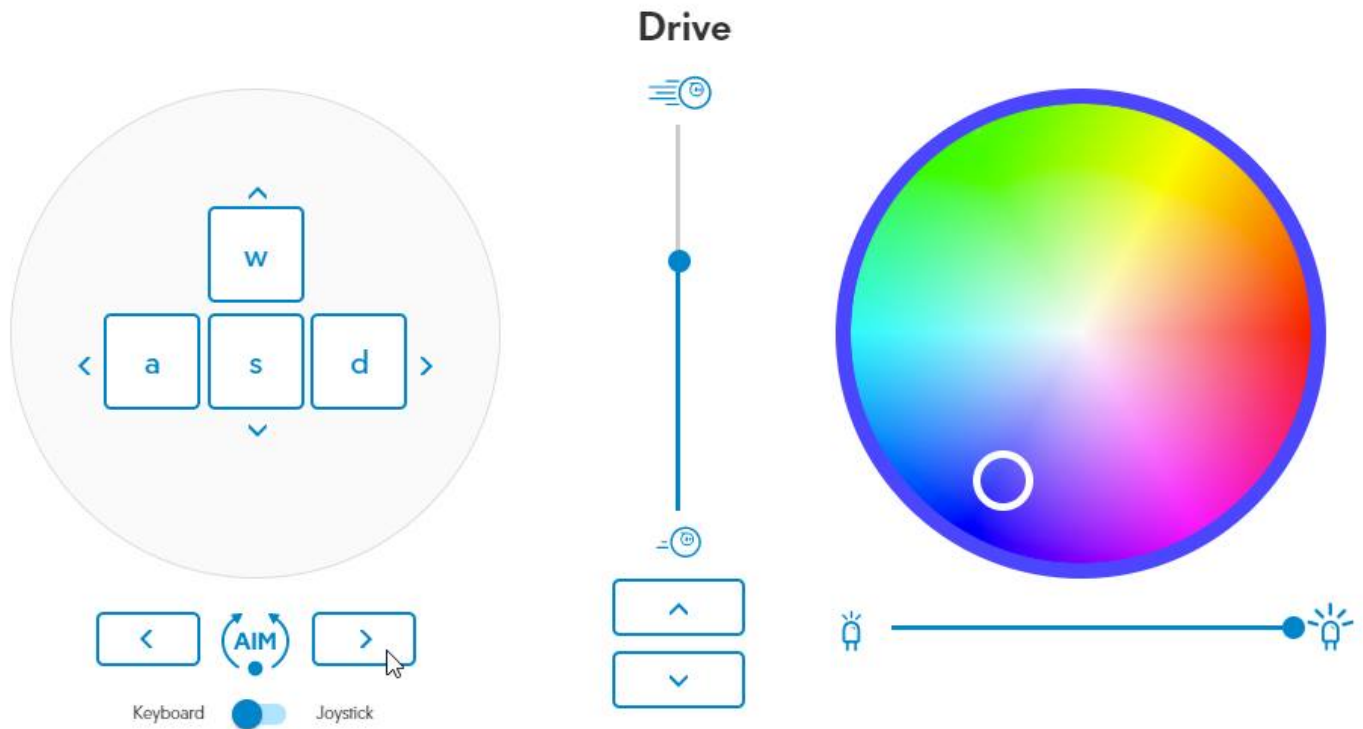
Entramos en el botón del robot:



No sale una lista de robots cercanos, y nos conectamos al que deseemos (en un grupo de alumnos, hay que tener claro cual es cual)



Y calibramos con los botones < y >, el punto luminoso del robot te tiene que ver a ti:



A2 Con la APP Android

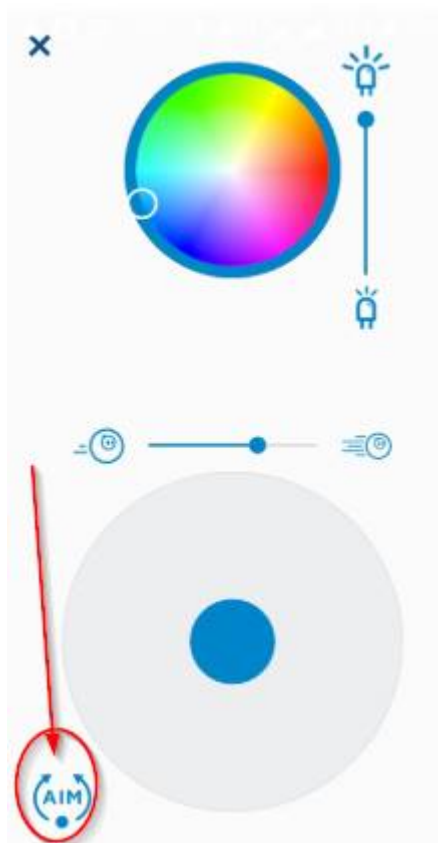
Buscamos el mismo botón del robot:



Nos conectamos con el robot:



Y calibramos



Ya sabes, poner el punto que te mire a ti:



B Robot totalmente apagado

En ese caso:

1.- Conectar el robot al cargador. 2.- Cuando esté lo suficientemente cargado (si se pone en **verde** es que está totalmente cargado, si está en **azúl** es que se está cargando) lo desconectas. 3.- Está entonces en modo standby: procede como en los pasos anteriores A.

Si el robot está totalmente cargado ¿tengo que también poner el cargador? SI, eso provoca el reseteo Bluetooth y modo standby.



Problemas en la conexión

Pues proceder igual que en B, conectar el cargador y quitarlo (si tiene suficiente carga), eso provoca el reseteo del Bluetooth.

En la misma APP te recomienda también hacer lo mismo

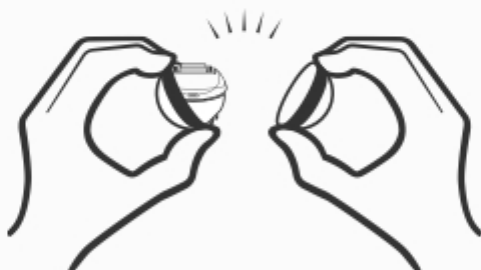
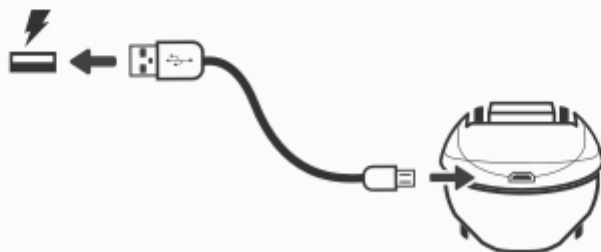


← Conectar Sphero Mini

**Para conectar, mantén tu dispositivo
cerca de Sphero Mini**



¿Todavía tienes problemas?



[Más información](#)



Revision #1

Created 2022-02-01 12:22:33 CET by Equipo CATEDU

Updated 2022-11-02 20:21:24 CET by Equipo CATEDU