



- 2055 Rýchly štart2
- 1055 Rýchly štart4
- Prevádzka6
- Pozície robotov 18
- Rôzne úpravy..... 19
- Schémy vŕtania21
- Cieľ kalibrácie rýchlosti ..27
- RP.2.PC..... 28
- Dôležité upozornenia.... 34
- Zničenie, 205535
- Údržba.....37
- Výmena čipu ... 38
- Rozložené pohľady 39
- Zoznam dielov.....44
- Záruka a opravy ...46



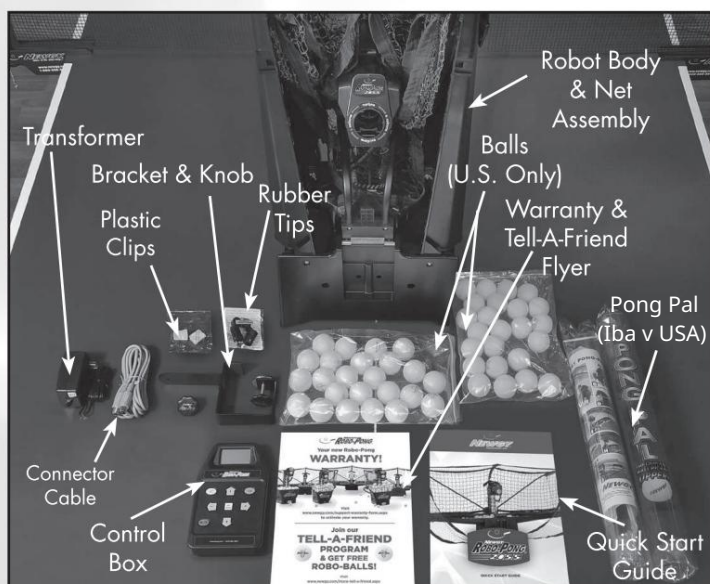
Robo-Pong 2055 a Robo-Pong 1055
POUŽÍVATEĽSKÁ PRÍRUČKA

2055 RÝCHLY ŠTART

1

Overte všetky diely

Rozbaľte všetky diely a skontrolujte, či sú všetky prítomné. Ak neviete diel identifikovať, hľadajte malý strieborný štítok s názvom dielu. Ak nejaký diel chýba, kontaktujte spoločnosť Newgy. Možno si budete chcieť uschovať krabicu a polystyrénové kusy pre prípad, že by ste museli robota prepravovať.



2

Stiahnite podporné nohy

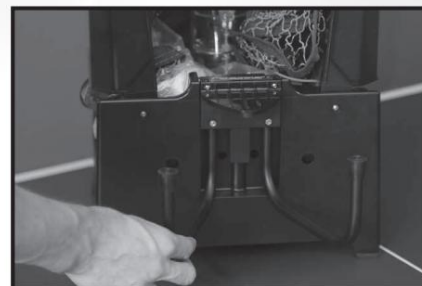
Položte robota na stôl otvorenou prednou stranou smerom k sebe. Potiahnite zakrivené čierne kovové podporné nohy smerom k sebe.



3

Rozkročte podporné nohy od seba

Roztiahnite podporné nohy do úplne otvorenej polohy.



4

Pridajte sa k sieťovým podporným trubiciam

Otočte robota o 180° tak, aby rúry siete smerovali k vám.

Uchopte druhú trubicu sprava a potiahnite ju nahor, aby ste ju vybrali z úložného otvoru. Vložte spodok tejto trubice do vrchu prvej trubice vpravo, ako je znázornené. Opakujte na ľavej strane.



5

Jemne spustíte misky na loptičky

Uchopte jednu z misiek na vrátenie loptičiek, zdvihnite ju priamo nahor, aby ste ju odomkli, uchopte susednú nosnú rúrku siete a pomaly ich spustíte do správnej polohy. Dávajte pozor, aby miska alebo nosná rúrka nespadli. Opakujte na druhej strane.



6

Pripevnite robota k stolu Zdvihnite robota za stredovú základňu a upevnite ho k stolu naklonením nadol a opretím o stôl.

Nohy opory by mali byť čo najširšie, kým sa zasunú pod stôl a predný podporný trojuholník by mal byť umiestnený na vrchu stola.



7

Vložte loptičky* do vedra

Otvorte vrecko (vrecká) s loptičkami. Umyte ich, osušte a potom ich vložte do zásobníka na loptičky. Pridajte všetky ďalšie nové, umyté a vysušené loptičky na stolný tenis alebo všetky použité loptičky s opotrebovaným povrchom. Všetky loptičky musia mať priemer 40 mm alebo 40+ mm.

(*Súčasťou balenia sú iba roboty pre USA.) Nekombinujte gule s priemerom 40 mm a 40+ mm.

8

Nastavenie uhla hlavy

Nakloňte hlavu čo najviac nadol uvoľnením mosadzného gombíka a po pohybe hlavy ho opäť utiahnite.

Overte si, či sa v hornej časti otvoru na vyhadzovanie loptičky nachádza slovo „topspin“.



9

Pripevnite bočné siete Bočné siete

pripevnite k sieti na stolný tenis tak, že navlečiete červený flexibilný pás cez nosnú základňu siete a prevlečiete ho cez upínaciu skrutku siete.



10

Pripojenie kábla k robotovi Zapojte

jeden koniec prepojovacieho kábla do 5-pinového konektora na zadnej strane robota, ako je znázornené.

Druhý koniec kábla pripojte na hráčov koniec stola.



11

Pripevnite konzolu k ovládacej skrinke

Otočte ovládaciu skrinku hore nohami na stole. Vezmite montážnu konzolu a zarovnajte otvor v montážnom ramene so závitovou vložkou ovládacej skrinky.

Upevnite konzolu montážnou skrutkou. Nechajte ovládaciu skrinku ležať lícom nadol.



12

Pripojenie káblov k ovládacej skrinke

Pripojte voľný koniec prepojovacieho kábla na hráčov stranu stola.

Zapojte pripojovací kábel do 5-pinovej zásuvky na spodnej strane ovládacej skrinky. Potom zasuňte kolík transformátora do napájacieho konektora ovládacej skrinky.



13

Nastavte konzolu na hornú hrúbku

Zdvihnite ovládaciu skrinku a pozrite sa cez okrúhlu gumenú podložku nastavovacej skrutky, zvýšte alebo znížte výšku gumenej podložky tak, aby sa zarovnala s najbližšou značkou na štítku konzoly, ktorá zodpovedá hrúbke dosky vášho stola.



14

Pripevnite ovládaciu skrinku k stolu

Otvor medzi dvoma gumenými podložkami montážnej konzoly natočte smerom k spodnej časti zástery stola. Nasadte konzolu na stôl.

Obdĺžniková gumená podložka držiaka by mala byť naplocho pritlačená k vrchnej časti stola. Ak nie je naplocho, uvoľnite alebo utiahnite nastavovaciu skrutku, kým podložka nebude naplocho. Nejde o upínací mechanizmus – nepretahujte ju!



15

Umiestnenie ovládacej skrinky

Umiestnite ovládaciu skrinku na bok stola asi 30 cm od konca. Ak ste pravák, umiestnite ju na ľavú stranu stola. Ak ste ľavák, umiestnite ju na pravú stranu.

Zapojte transformátor do vhodnej elektrickej zásuvky.

POZNÁMKA: Nevypínajte robota vytiahnutím zástrčky z ovládacej skrinky alebo zo zásuvky. Mohlo by to spôsobiť poruchu robota.



nefungovať správne a môže to zrušiť vašu záruku.

16

Pripojenie ovládacej skrinky k počítaču (voliteľné)

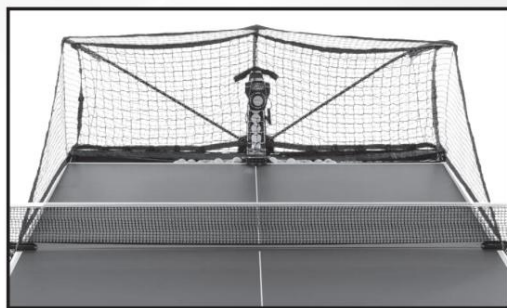
Ak chcete pripojiť svojho robota k Pripojte ľubovoľný kábel tlačiarne USB-A do USB-B (nie je súčasťou balenia) k ovládacej skrinke aj k počítaču so systémom Windows®.

17

Pripravte sa na hranie!

Ak ešte nie je zapnutá, zapnite ovládaciu skrinku stlačením tlačidla napájania.

Nastavte rýchlosť loptičky na 8 stlačením tlačidla +. Vezmite si pátku a stlačte tlačidlo Stop/Start. Loptičky sa začnú vkladať do robota. Trvá približne 15 sekúnd, kým bude vystrelená prvá loptička. Bude dorazená pozdĺž stredovej čiary stola pomocou Topspinu.

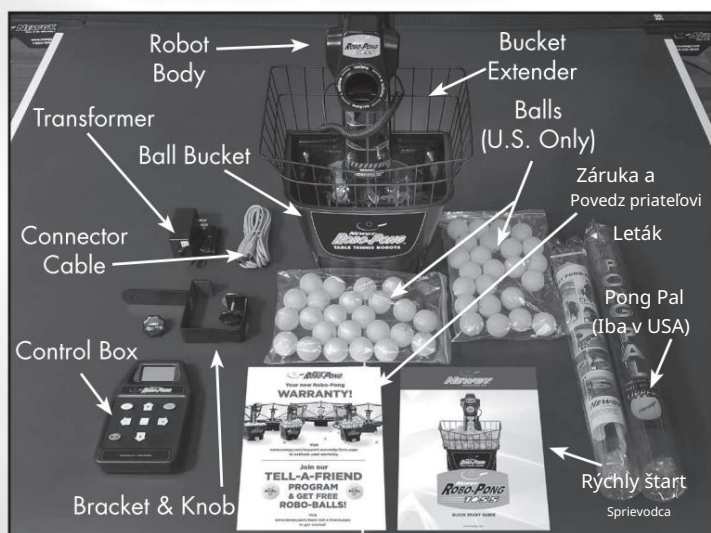


1055 RÝCHLY ŠTART

1

Overte všetky diely

Rozbaľte všetky diely a skontrolujte, či sú všetky prítomné. Ak neviete diel identifikovať, hľadajte malý strieborný štítok s názvom dielu. Ak nejaký diel chýba, kontaktujte spoločnosť Newgy. Možno si budete chcieť uschovať krabicu a polystyrénové kusy pre prípad, že by ste museli robota prepravovať.



2

Odpojte telo robota

Uvoľnite dve krídlové matice, ktoré držia telo robota na vedre s guľou.

Otočte čierne obdĺžnikové spony o 180°. Stiahnite telo robota z vedra.



3

Pripevnite predženie vedra

Nasuňte nastavtec vedra na vrch vedra tak, aby háky na spodnej strane nastavca zachytili horný okraj vedra. Zastavte sa, keď hák na prednej strane nastavca zachytí predný okraj vedra. Môže byť potrebné zdvihnúť spodnú zadnú časť nastavca cez lokalizačnú úchytku vyčnievajúcu nad zadný okraj vedra. Znovu pripevnite telo robota k vedru podľa kroku 2 v opačnom poradí.



4

Vložte loptičky* do vedra

Otvorte vrecko (vrecká) s loptičkami. Umyte ich, osušte a potom ich vložte do vedra na loptičky.

Pridajte všetky ďalšie nové, umyté a vysušené loptičky na stolný tenis alebo všetky použité loptičky s opotrebovaným povrchom. Všetky loptičky musia mať priemer 40 mm alebo 40+ mm.

(*Súčasťou balenia sú iba roboty pre USA.) Nekombinujte gule s priemerom 40 mm a 40+ mm.

5

Nastavenie uhla hlavy

Nakloňte hlavu čo najviac nadol uvoľnením mosadzného gombíka a po pohybe hlavy ho opäť utiahnite. Skontrolujte, či sa v hornej časti otvoru pre vyhadzovanie guľôčky nachádza slovo „topspin“.



6

Umiestnenie robota na stole

Umiestnite robota do stredu stola blízko koncovej čiary, ako je znázornené.

Hlava robota by mala byť v jednej línii so stredovou čiarou stola.



7

Pripojte kábel k robotovi

Zapojte jeden koniec prepojovacieho kábla do 5-pinového konektora na zadnej strane robota, ako je znázornené. Druhý koniec kábla pripojte na hráčov koniec stola.



8

Pripevnite konzolu k ovládacej skrinke Otočte ovládaciu skrinku hore nohami na stole. Vezmite montážnu konzolu a zarovnajzte otvor v montážnom ramene so závitovou vložkou ovládacej skrinky.

Upevnite konzolu montážnou skrutkou. Nechajte ovládaciu skrinku ležať lícom nadol.



9

Pripojenie káblov k ovládacej skrinke Privedte voľný koniec prepojovacieho kábla na hráčovú stranu stola.

Zapojte pripojovací kábel do 5-koľkovej zásuvky na spodnej strane ovládacej skrinky.



Potom vložte kolík transformátora do napájacieho konektora na ovládacej skrinke.

10

Nastavte konzolu na hornú hrúbku

Zdvihnite ovládaciu skrinku a pozrite sa cez okrúhlu gumenú podložku nastavovacej skrutky, zvýšte alebo znížte výšku gumenej podložky tak, aby sa zarovnala s najbližšou značkou na štítku konzoly, ktorá zodpovedá hrúbke dosky vášho stola.



11

Pripevnite ovládaciu skrinku k stolu

Otvor medzi dvoma gumenými podložkami montážnej konzoly natočte smerom k spodnej časti zástery stola. Nasadzte konzolu na stôl.

Obdĺžniková gumená podložka držiaka by mala byť naplocho pritlačená k vrchnej časti stola. Ak nie je naplocho, uvoľnite alebo utiahnite nastavovaciu skrutku, kým podložka nebude naplocho. Nejde o upínací mechanizmus – nepretahujte ju!



12

Umiestnenie ovládacej skrinky

Umiestnite ovládaciu skrinku na bok stola asi 30 cm od konca.

Ak ste pravák, umiestnite ho na ľavú stranu stola. Ak ste ľavák, umiestnite ho na pravú stranu. Zapojte transformátor do vhodnej elektrickej zásuvky. **POZNÁMKA:**

Nevypínajte robota vytiahnutím zástrčky z ovládacej skrinky alebo zo zásuvky. Môže to spôsobiť, že robot nebude správne fungovať a môže to viesť k strate záruky.



13

Pripojenie ovládacej skrinky k počítaču

(Voliteľné)

Ak chcete pripojiť svojho robota k počítaču, pripojte ľubovoľný USB-A k USB-B Kábel tlačiarne (nie je súčasťou balenia) k obom ovládaciu skrinku a váš počítač so systémom Windows®.



14

Priprave sa na hranie!

Ak ešte nie je zapnutá, zapnite ovládaciu skrinku stlačením tlačidla napájania.

Nastavte rýchlosť loptičky na 8 stlačením tlačidla +. Vezmite si pátku a stlačte tlačidlo Stop/Start. Loptičky sa začnú vkladať do robota. Trvá približne 15 sekúnd, kým bude vystrelená prvá loptička. Bude dorazená pozdĺž stredovej čiaru stola pomocou Topspinu.



PREVÁDZKA VAŠEHO ROBOTA

FUNKCIE OVLÁDACIEHO KROBKU (VŠETKY MODELÝ)

POZNÁMKA: Nevypínajte robota vytiahnutím zástrčky z ovládacej skrinky alebo zo zásuvky.

V opačnom prípade môže dôjsť k nesprávnemu fungovaniu robota a strate záruky. Vždy ho vypínajte pomocou ponuky/tlačidla na ovládacej skrinke.

Všetky funkcie robota sú elektronicky riadené ovládaciu skrinkou. Používa výkonný programovateľný mikroprocesor na riadenie motorov, monitorovanie senzorov, vykonávanie programov a zobrazovanie informácií na ľahko čitateľnom LCD displeji. Ovládajte ho pomocou 8 farebne odlišných tlačidiel na navigáciu v menu a nastavovanie hodnôt jednotlivých funkcií. Obrázky 1A a 1B znázorňujú tlačidlá, pripojenia a funkcie digitálnej ovládacej skrinky.

1. LCD – Zobrazuje ponuky, správy a nastavenia vášho robota v jednom zo 6 rôznych jazykov.
2. Tlačidlo napájania (|/) – Toto tlačidlo má oranžovú farbu a slúži na zapnutie alebo vypnutie ovládacej skrinky.
3. Tlačidlo Test () – Toto tlačidlo je žlté a má rôzne funkcie v závislosti od aktuálne zvoleného režimu. Tieto funkcie sú podrobne popísané v častiach Režimy od strany 7.
4. Tlačidlo Stop/Start (/) – Toto tlačidlo, sfarbené červenou a zelenou farbou, spúšťa a zastavuje vhadzovanie lopty. Po stlačení

toto tlačidlo, ozve sa 3-sekundová úvodná pípacia sekvencia, ktorá vám poskytne čas na prípravu na prvú dávku.

5 a 6. Tlačidlá mínus (-) a plus (+) – majú sivé sfarbenie a tvar šípok smerujúcich doľava a doprava. Stlačením zvýšite alebo znížite hodnoty alebo inak povolíte výber parametrov dostupných pre vybranú funkciu.

7 a 8. Tlačidlá hore () a dole () – Sú sivé a tvarované ako šípky smerujúce nahor a nadol. Stlačením týchto tlačidiel sa môžete pohybovať v ponukách hore a nadol.

9. Tlačidlo OK/MENU – Je bielej farby a má štvorcový tvar. Stlačením tohto tlačidla prejdete do hlavnej ponuky a vyberiete režim.

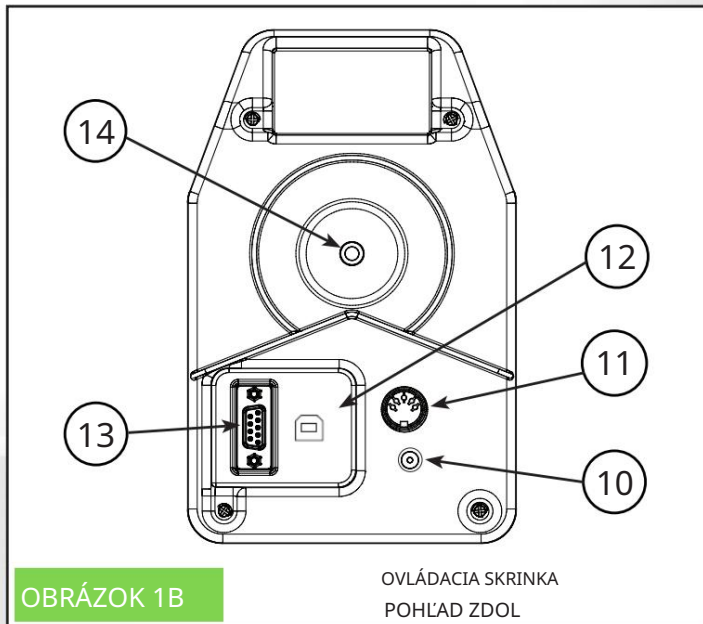
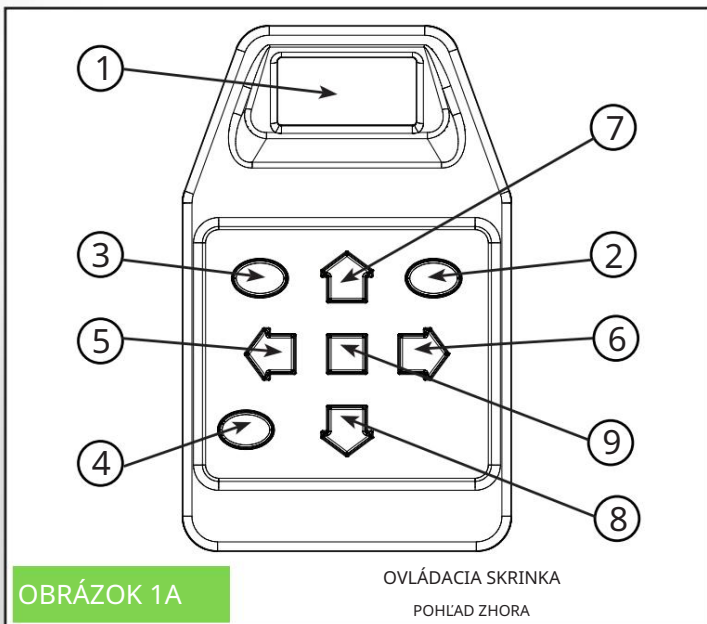
10. Napájací konektor – Sem zapojte transformátor na pripojenie robota k elektrickému zdroju.

11. 5-kolíkový konektor – Sem zapojte sivý pripojovací kábel na pripojenie ovládacej skrinky k hlavnému telu robota.

12. Zásuvka USB konektora – Sem zapojte kábel USB (dodáva používateľ) na pripojenie robota k počítaču.

13. Zásuvkový konektor DB-9 – Sem zapojte prepojovací kábel z hodnotiacej tabule Pong-Master. Pong-Master je voliteľné príslušenstvo.

14. Vložka montážnej skrutky – Zaskrutkujte sem montážnu skrutku s čiernym gombíkom, aby ste pripevnili ovládaciu skrinku k montážnemu držiaku ovládacej skrinky.



SYSTÉM MENU OVLÁDACIEHO PANELU (VŠETKY MODELY)

Všetky funkcie ovládacieho panela sú prístupné prostredníctvom jeho systému menu. Systém menu sa zobrazuje na LCD obrazovke. Keďže obrazovka je obmedzená na zobrazenie maximálne 4 riadkov so 16 znakmi, väčšina menu bude mať viac ako 1 stránku. Ďalšie stránky menu sú označené šípku nadol v dolnom riadku displeja alebo šípku nahor v hornom riadku. Tento systém menu funguje veľmi podobne ako systém menu v mnohých mobilných telefónoch.

Ak chcete navigovať v systéme ponuky, jednoducho stlačte tlačidlo nadol a vyberte ďalší riadok. Pri výbere riadkov sa farby menia s čiernym pozadím a bielymi znakmi. Po zrušení výberu bude riadok obsahovať čierne znaky na bielom pozadí. Ak prejdete na spodný riadok, ktorý obsahuje šípku smerujúcu nadol (ako je znázornené na konci riadku WAIT na obrázku L POSITION vpravo), stlačením tlačidla nadol sa zobrazí ďalšia stránka s až 4 novými funkciami.

V ponuke sa môžete pohybovať smerom nahor aj stlačením tlačidla Hore. A ak sa dostanete na horný riadok so šípkou nahor (ako je znázornené na obrázku POČÍTAČ na nasledujúcej strane), stlačením tlačidla Hore sa zobrazí nová stránka s funkciami.

Po výbere funkcie môžete zmeniť hodnoty pre túto funkciu pomocou tlačidiel – a +. Ak sú hodnoty číselné, tlačidlo – hodnotu zníži, zatiaľ čo tlačidlo + ju zvýši. Jedným rýchlym stlačením tlačidla sa hodnota zmení o jeden krok. Podržaním tlačidla sa zrýchli rýchlosť zmeny hodnôt, kým tlačidlo neuvolníte.

HLAVNÉ MENU (VŠETKY MODELY)

Hlavné menu slúži ako ovládací prvok prístupu k 4 prevádzkovým režimom. Dostanete sa doň stlačením tlačidla OK/Menu. Po stlačení tohto tlačidla sa zobrazí hlavné menu. Hlavné menu pozostáva z jednej stránky. Toto menu má 4 možnosti: (1) NORMÁLNY, (2) VRTANIE, (3) POČÍTAČ a (4) NASTAVENIE. Ak chcete vstúpiť do jedného z týchto režimov, vyberte ho a potom stlačte tlačidlo OK/Menu.

**NORMÁLNE
VRTKA**

Počítač

NASTAVENIE

Tip: Stlačte OK/Menu raz v ľubovoľnom režime pre okamžitý návrat do hlavnej ponuky. Robot preruší akúkoľvek činnosť, ktorú práve vykonáva, a bude čakať na váš ďalší pokyn. Toto je obzvlášť užitočné, ak sa v systéme ponuky „stratíte“.

NORMÁLNY REŽIM (VŠETKY MODELY)

NORMÁLNY režim sa používa, keď chce hráč manuálne nastaviť jednotlivé funkcie. Takto fungujú najviac iné roboty. Normálny režim je tiež predvolený režim, keď je ovládacia skrinka prvýkrát zapojená do napájania. Tento režim má 3 stránky funkcií.

Tip: Ak sa chcete vrátiť do normálneho režimu, stlačte tlačidlo. Dvojitém stlačením tlačidla OK/Menu z ľubovoľnej ponuky prejdete do normálneho režimu.

RÝCHLOSŤ LOPTY 00

L POZÍCIA 10

POZÍCIA R 10

ČAKAJTE 01:00

RÝCHLOSŤ LOPTY nastavuje rýchlosť otáčania motora lopty. Toto určuje rýchlosť vyhadzovania loptičky aj mieru rotácie, ktorú loptička dosiahne. Čím vyššie je toto nastavenie, tým vyššia je rýchlosť a rotácia. Nastavenie 0 znamená, že motor je vypnutý a loptičky budú vypadávať z výstupného otvoru. Maximálne nastavenie je 30. (Tip: pre dosiahnutie maximálnej rýchlosti loptičky pred použitím vyčistite výstupné koleso a trecí blok. Pozri stranu 37.)

RÝCHLOSŤ LOPTY 00

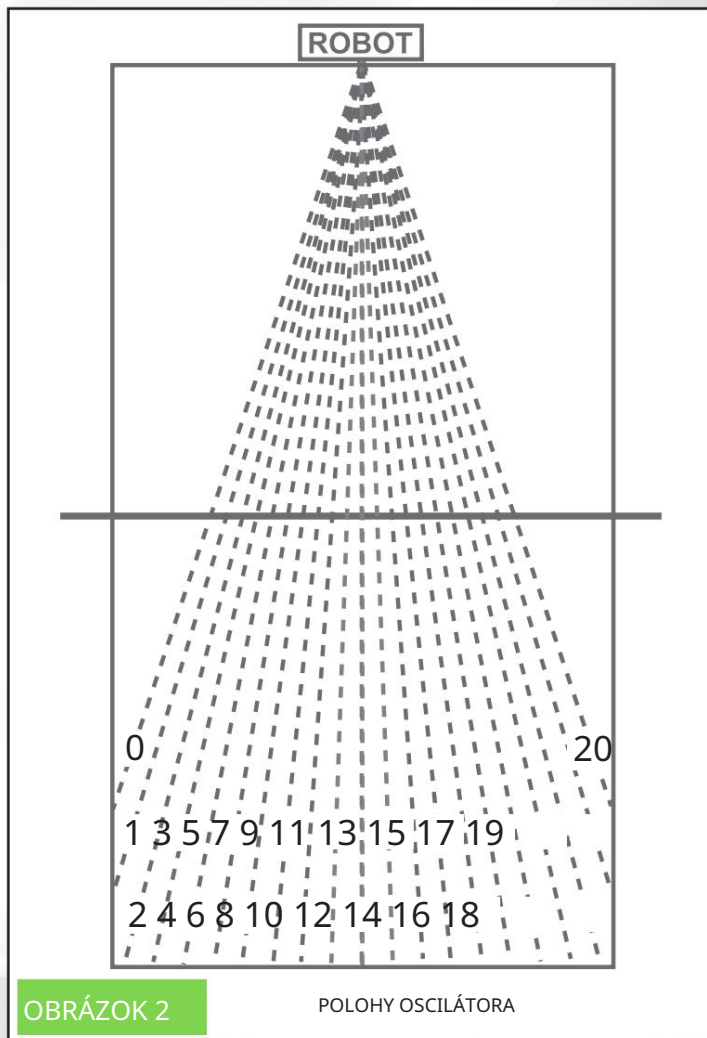
L POZÍCIA 10

POZÍCIA R 10

POČKAJ 01:00 s

L POZÍCIA určuje krajinú ľavú pozíciu, do ktorej je loptička doručená. Nastavenie 0 zodpovedá extrémnemu uhlu od ľavej postrannej čiary; 5–6 strediu ľavého kurtu; 10 stredovej čiary stola; 14–15 strediu pravého kurtu; a 20 extrémnemu uhlu od pravej postrannej čiary.

Obrázok 2 nižšie znázorňuje všetkých 21 možných polôh (0 – 20).



Nastavenie pozície je v skutočnosti smerová čiara vychádzajúca z robota. Výber čísla pozície spôsobí, že loptička bude hodená niekam pozdĺž prerušovanej čiary, ktorá zodpovedá tomuto číslu. Uhol hlavy, rýchlosť loptičky a rotácia určujú, kam bude loptička dorazená pozdĺž tejto čiary.

Ak robot nie je umiestnený v strede koncovej čiary, tieto trajektórie sa zodpovedajúcim spôsobom zmenia. Pozri časť Umiestnenie. Viac informácií nájdete v časti Váš robot a ovládacie prvky na strane 18.

Keď je nastavená POZÍCIA L, automaticky sa nastaví POZÍCIA R. Ak sú obe pozície rovnaké, loptička bude hádzaná iba do jednej pozície. Ak sú POZÍCIA L a POZÍCIA R rôzne, loptičky sa striedavo hádzajú najprv do jednej pozície a potom do druhej pozície.

RÝCHLOSŤ LOPTY 00
L POZÍCIA 10
POZÍCIA R 10
POČKAJ 01:00 s

POZÍCIA PRAVÁ nastavuje krajinu pravú pozíciu, do ktorej sa loptička hodí. Toto nastavenie je možné zmeniť bez ovplyvnenia POZÍCIA L'AVÁ. Ak sa však zmení POZÍCIA L'AVÁ, bude potrebné POZÍCIU PRAVÁ resetovať. Pamätajte, že keď sú nastavenia L a P rovnaké, loptičky sa hodia iba do jednej pozície. Keď sa líšia, loptičky sa hodia striedavo medzi týmito dvoma pozíciami.

RÝCHLOSŤ LOPTY 00
L POZÍCIA 10
POZÍCIA R 10
ČAKAJTE 01:00

ČAKANIE je časový interval medzi jednotlivými údermi v sekundách. Jednoduchý spôsob, ako si toto nastavenie zapamätať, je pomyslieť si: „Ako dlho chcem čakať pred ďalším úderom?“ Ak sa vám tempo zdá príliš pomalé a chcete čakať kratšie, znížte ČAKANIE a hod lopty sa zrýchli.

Ak je tempo príliš rýchle a chcete čakať dlhšie, zvýšte čas ČAKANIA a prihrávka lopty sa spomalí.

Čas čakania je možné meniť v 0,05 sekundových krokoch od 0,35 do 50 sekúnd. Minimálne nastavenie je však dynamicky prepojené s nastaveniami L. POZÍCIA a P. POZÍCIA.

Čím väčší je rozdiel medzi ľavým a pravým bodom, tým dlhšie musí robot čakať, kým hodí ďalšiu loptičku. Je to preto, že zmena polohy robota trvá minimálne. Za každý rozdiel 2 v nastaveniach medzi ľavým a pravým bodom sa k času čakania pripočíta ďalších 0,05.

Napríklad, ak sú hodnoty L aj R nastavené na 5 (žiadna oscilácia), minimálny čas čakania (WAIT) je 0,35 sekundy. Ak je však L nastavený na 0 a R na 20 (rozdiel 20), k minimálnemu času čakania (WAIT) sa pripočíta 0,50, aby sa umožnil čas na presun hlavy robota z ľavej krajnej bočnej čiary na pravú krajinu bočnú čiaru. V tomto prípade by sa minimálny čas čakania zmenil z 0,35 na 0,85 sekundy s rozdielom 20 v polohách L a R. Tým sa zabezpečí, že loptička nebude vystrelená, kým sa robot nedostane do správnej polohy.

Upozorňujeme, že hodnota WAIT nie je absolútna. Toto nastavenie sa môže mierne líšiť v dôsledku viacerých faktorov, ale vo všeobecnosti je presné s presnosťou $\pm 10\%$. WAIT sa tiež podieľa na výpočtoch pre TIME (vysvetlené po COUNT).

POČET 0000
ČAS 0:00:00
OSC NÁHODNÉ VYPNUTIE
NÁHODNÁ RÝCHLOSŤ 00

COUNT označuje počet loptičiek, ktoré robot vyhodí predtým, ako sa automaticky zastaví. Ak je COUNT nastavený na 0, COUNT sa ignoruje a robot bude hádzať loptičky, kým nestlačíte tlačidlo Stop/Start.

Ak je hodnota COUNT väčšia ako 0, pri každom hode lopty sa zníži o 1, kým nedosiahne 0. Ak stlačíte tlačidlo Stop/Start predtým, ako hodnota COUNT dosiahne 0, vklad sa zastaví.

Druhým stlačením tlačidla Stop/Start sa počítadlo obnoví tam, kde bolo pri zastavení. Keď počítadlo dosiahne hodnotu 0, musí sa pred aktiváciou vynulovať na nové číslo.

Funkcia COUNT je synchronizovaná s funkciou TIME (o ktorej sa bude hovoriť ďalej). Pri zmene funkcie COUNT sa funkcia TIME dynamicky mení tak, aby odrážala vynásobenie funkcie COUNT krát WAIT. Napríklad, ak je funkcia WAIT nastavená na 1 sekundu a funkcia COUNT na 61, funkcia TIME by zobrazovala hodnotu 0:01:01 (1 minúta, 1 sekunda).

POČET 0000
ČAS 0:00:00
OSC NÁHODNÉ VYPNUTIE
NÁHODNÁ RÝCHLOSŤ 00

ČAS zobrazuje, ako dlho bude robot hádzať loptičky, kým sa automaticky nezastaví. ČAS sa zobrazuje vo formáte HR:MIN:SEC. Zobrazenie 1:01:01 znamená 1 hodinu, 1 minútu a 1 sekundu.

ČAS je obmedzený na prírastky ČAKANIA zaokrúhlené na nasledujúcu sekundu. Napríklad, ak je WAIT 1,50 sekundy a TIME je nastavený na 0:00:03, COUNT by zobrazil 2. Ak je TIME nastavený na 0:01:30, COUNT by zobrazil 60. TIME však nemožno nastaviť na niečo ako 0:00:05, pretože tento čas nie je rovnomerný prírastok ČAKANIA.

Funkcia TIME je podobná funkcii COUNT – nastavenie na 0 túto funkciu deaktivuje a hodnota vyššia ako 0 spôsobí, že robot bude bežať, kým sa hodnota nerovná 0. Prerušenie funkcie TIME stlačením tlačidla Stop/Start jednoducho pozastaví odpočítavanie, kým sa tlačidlo Stop/Start nestlačí druhýkrát.

Dynamické prepojenie TIME a COUNT umožňuje jednoducho regulovať tréningový plán podľa počtu hodených lôpt alebo celkového času. Ak ste zvyknutí robiť konkrétny tréning pre 100 lôpt, nastavte COUNT na 100 a robot automaticky vypočíta čas potrebný na hod 100 lôpt. Ak uprednostňujete reguláciu tréningov podľa času, nastavte TIME napríklad na 0:03:00, aby ste tréning robili 3 minúty predtým, ako sa robot automaticky zastaví. Ak nechcete použiť TIME alebo COUNT na zastavenie hodu lôpt, nastavte ich na 0 a hod lôpt môžete ovládať manuálne stlačením tlačidla Stop/Start.

tona.

TIP: Keďže TIME a COUNT je možné nastaviť na veľmi vysoké čísla, existuje trik, ako výrazne zrýchliť tempo, akým zmeny hodnoty. Stlačte a podržte tlačidlo – alebo + a potom stlačte tlačidlo OK/Menu. Hodnoty sa budú meniť oveľa rýchlejšie.

POČET 0000
ČAS 0:00:00
OSC NÁHODNÉ VYPNUTIE
NÁHODNÁ RÝCHLOSŤ 00

OSC RANDOM zapína a vypína funkciu náhodného výberu oscilátora.

Vyžaduje si L POSITION a R POSITION.

musia byť nastavené na rôzne čísla, aby to malo nejaký účinok.

Keď je vypnuté, loptičky sa hádzajú striedavo do ľavej a pravej pozície. Keď je zapnuté, loptičky sa hádzajú náhodne medzi ľavou a pravou pozíciou.

Napríklad, ak je L POSITION (Ľavá pozícia) 5, R POSITION (Práva pozícia) 10 a OSC RANDOM (Náhodný výber) je OFF (Vypnuté), loptičky sa striedavo umiestňujú na pozície 5 a 10. Ak sa však OSC RANDOM (Náhodný výber) zmení na ON (Zapnuté), loptičky sa umiestnia kdekoľvek medzi pozície 5 a 10, t. j. na pozície 5, 6, 7, 8, 9 alebo 10. Robot si vyberie jedno z týchto čísel a hodí loptičku na pozíciu, ktorú si vyberie.

POČET 0000
ČAS 0:00:00
OSC NÁHODNÉ VYPNUTIE
NÁHODNÁ RÝCHLOSŤ 00

NÁHODNÁ RÝCHLOSŤ mení RÝCHLOSŤ LOPTIČKY, takže loptičky sú hádzané do rôznych hĺbok na stole. Zadaná hodnota sa pripočíta k hodnote RÝCHLOSTI LOPTIČKY, čím sa vytvorí rozsah čísel, z ktorých si robot môže náhodne vybrať.

Napríklad, RÝCHLOSŤ LOPTY je nastavená na 12 a NÁHODNÁ RÝCHLOSŤ je nastavená na 6. To poskytuje rozsah rýchlostí lopty od 12 (veľmi krátko, blízko siete) do 18 (veľmi hlboko, blízko koncovej čiary). Robot náhodne vyberie číslo z tohto rozsahu – 12, 13, 14, 15, 16, 17 alebo 18 – a hodí loptu touto rýchlosťou.

Hodnota 00 znamená, že nedochádza k náhodnému výberu. Maximálna hodnota je 10. Buďte opatrní pri použití príliš vysokej hodnoty, pretože by to mohlo spôsobiť, že loptičky budú vyhadzované z konca stola.

Tip: Najprv nastavte RÝCHLOSŤ LOPTY na najnižšiu požadovanú rýchlosť, povedzme 15. Potom bez zmeny uhla hlavy experimentujte, aby ste zistili, aké nastavenie RÝCHLOSTI LOPTY hodí loptu tesne za koniec stola, povedzme 19. Od tohto väčšieho čísla odčítajte 1, aby ste našli maximálnu rýchlosť, pri ktorej lopta stále dopadne na stôl – v tomto prípade 18. Odčítajte najpomalšiu rýchlosť lopty, 15, od tejto maximálnej rýchlosti, 18, aby ste dostali maximálne nastavenie NÁHODNEJ RÝCHLOSTI – 3.

ČAKA NÁHODNÉ 0,00

Možnosť ČAKANIA NÁHODNE spôsobí, že nastavenie ČAKANIA sa zmení o určitý čas. Zadaná hodnota sa pripočíta k času ČAKANIA, aby sa poskytol rozsah času pre interval medzi dvoma po sebe idúcimi zábermi. Rovnako ako pri ČAKANÍ, aj toto nastavenie je možné meniť v krokoch po 0,05 sekundy. Maximálna hodnota ČAKANIA NÁHODNE je 1,00 sekundy. Nastavenie 0,00 znamená, že k času čakania sa nepripočíta žiadna náhodnosť.

Napríklad, WAIT je 1,00 sekundy a WAIT RANDOM je 0,20. Tieto nastavenia by poskytli rozsah časov čakania.

medzi 1,00 a 1,20 sekundami. Robot si mohol vybrať ľubovoľný čas z nasledujúcich – 1,00, 1,05, 1,10, 1,15 alebo 1,20 sekundy.

Používanie funkcie WAIT RANDOM sťažuje vytvorenie rytmu a predpovedanie, kedy bude doručená ďalšia loptička.

To povzbudzuje používateľa, aby si medzi jednotlivými výstrelmi udržiaval dobrú pripravenú pozíciu a pohlal sa až po vystrelení lopty z robota.

Tiež si uvedomte, že čím väčšia je hodnota WAIT RANDOM, tým menej presné sú hodnoty TIME a COUNT. Je to preto, že čas medzi jednotlivými loptičkami sa už nedá presne vypočítať, keďže interval medzi jednotlivými hodmi sa neustále mení.

Môžete použiť 1, 2 alebo všetky 3 ovládacie prvky náhodnosti naraz. Ich kombinácia môže viesť k veľmi nepredvídateľným prihrávkam lopty. Odporúča sa používať kontrolovanú náhodnosť. Náhodnosť pridávajte v malých prírastkoch až po dosiahnutí konzistencie bez náhodnosti. Ako sa technika zlepšuje, postupne zvyšujte množstvo náhodnosti, aby ste lepšie simulovali živú hru.

V normálnom režime sa žlté testovacie tlačidlo používa na vyslanie 1 alebo viacerých loptičiek na otestovanie nastavení. Stlačte tlačidlo Test raz a na obrazovke sa zobrazí 1. Po krátkom oneskorení bude vyhodnená 1 loptička s použitím aktuálneho nastavenia RÝCHLOSTI LOPTIČKY a poslednej pozície. Ak podržíte testovacie tlačidlo stlačené, číslo zobrazené na obrazovke sa bude zvyšovať o 1, kým tlačidlo neuvoľníte. Potom bude vyhodnený tento počet loptičiek. Upozorňujeme, že vyhodnené testovacie loptičky nebudú odrážať žiadne náhodne zvolené nastavenia (náhodná pozícia, rýchlosť alebo čakanie).

REŽIM VRTANIA (VŠETKY MODELÝ)

NORMÁLNE
VÝTKA

Počítateľ

NASTAVENIE

Režim VRTANIE umožňuje prístup k 64 vrtacím operáciám, ktoré sú predprogramované s vašim robotom. Režim vrtania vyberte tak, že prejdete do hlavnej ponuky, vyberiete možnosť VRTANIE a stlačíte tlačidlo OK. V režime Drill sú 2 stránky funkcií.

64 cvičení bolo starostlivo vybraných tak, aby ponúkali rôzne cvičenia pre všetky herné úrovne a demonštrovali, ako možno vytvoriť cvičenia na nácvik práce nôh, prechodov z forhendu na bekhend, vrátenia podania a útoky vysokých lópt alebo lópt s backspinmi.

Každé cvičenie je znázornené v sekcii Schémy cvičení, ktorá začína na strane 21. Odporúčame, aby ste si tieto schémy uchovávali vedľa stola na stolný tenis, keď používate režim cvičenia, aby ste si ich mohli rýchlo pozrieť a vybrať si cvičenie na precvičenie konkrétneho aspektu vašej hry. Tieto schémy tiež poskytujú informácie o tom, aký typ úderov sa od hráča očakáva počas cvičenia a aké nastavenia rotácie a uhla hlavy majú byť použité. Vytvorte si vlastné schémy cvičení stiahnutím prázdnej stránky so schémami cvičení zo stránky na stiahnutie na www.newgy.com, vytlačením a použitím ručných poznámok na týchto vytlačených schémach.

TIP: Často môžete vytvoriť „nové“ cvičenia jednoduchou zmenou nastavenia RUKY. Takže napríklad, ak ste pravák a máte vybranú možnosť PRAVÁ, cvičenie 52 vám dá dva bekhendy a jeden forhend. Zmenou nastavenia PRAVÁ na ĽAVÁ vám to isté cvičenie dá 2 forhendy a 1 bekhend.

CVIČENIE č. 01

SPIN VRCHNÁK

Uhol hlavy 02.0

POČKAJ NASTAVENIE 000%

Prvé 3 riadky každého cvičenia sú vyhradené pre nastavenia, ktoré sú pre každé cvičenie preddefinované. Okrem výberu iného cvičenia nie je možné tieto hodnoty zmeniť. Stlačením tlačidla + vyberiete cvičenie s vyšším identifikačným číslom a stlačením tlačidla - Tlačidlo pre cvičenie s nižším číslom.

Po výbere vrtačky je potrebné pred začatím vrtania overiť, či sú správne nastavené rotácia (pozri stranu 16) a uhol hlavy (pozri stranu 15). Ak tak neurobíte, vrtačka zvyčajne nebude bežať správne a miesta pristátia sa budú líšiť od toho, ako bola vrtačka navrhnutá.

Pokiaľ ide o uhol hlavy loptičky, mechanizmus indikácie uhla nie je presný. Preto sa odporúča, aby ste v prípade, že loptičky počas cvičenia nedopadnú na správne miesto, najskôr skúsili mierne posúvať uhol hlavy loptičky nahor alebo nadol, aby ste zistili, či sa tým problém vyrieši. Napríklad, ak cvičenie začína krátkym podaním a podanie často dopadne na sieť, mierne zvýšte alebo znížte uhol hlavy loptičky tak, aby podanie stále dopadlo krátko, ale aby preletelo cez sieť bez toho, aby sa jej dotklo.

VRTÁK# TOČENIE

01

ŠPINOVÉHO VRCHNÁKA

Uhol hlavy 02.0

POČKAJ NASTAVENIE 000%

Funkcia WAIT ADJUST (ČAKANIE) sa používa na zvýšenie alebo zníženie času čakania medzi jednotlivými výstrelmi. Hodnotu je možné meniť od -100 % do +900 % v 10 % krokoch. Keďže sa WAIT (ČAKANIE) nastavuje percentuálne, aj cvičenia, ktoré majú naprogramované rôzne časy WAITS (ČAKANIE), budú fungovať správne. Hráči rôznych úrovní môžu používať rovnaké cvičenie bez toho, aby museli cvičenie prepisovať.

Napríklad, povedzme, že cvičenie má ČAKACÍ ČAS 1 sekundu medzi 1. a 2. loptičkou a ČAKACÍ ČAS 0,80 sekundy medzi 2. a 3. loptičkou. Ak je ČAKACÍ ČAS nastavený na +0,10 %, 1. ČAKANIE by sa zmenilo na 1,1 sekundy a druhé ČAKANIE na 0,88 sekundy. Cvičenie by prebiehalo pomalšie, aby mal hráč viac času medzi jednotlivými loptičkami.

Na druhej strane, ak je ČAKANIE NASTAVENÉ na -010 %, prvé ČAKANIE sa skráti na 0,90 sekundy a druhé na 0,72 sekundy. To spôsobí, že cvičenie bude prebiehať rýchlejšie, čím sa skráti čas, ktorý má hráč medzi jednotlivými loptičkami.

Okrem 5 cvičení pre začiatočníkov sú cvičenia, ktoré sú súčasťou vášho Robo-Pongu, napísané tak, aby simulovali výmeny v reálnom čase. To znamená, že čakacie časy boli vybrané tak, aby sa čo najviac približovali skutočným časom čakania v výmene medzi dvoma hráčmi. Ak nedokážete udržať tempo, pridajte kladné ČAKACIE NASTAVENIE (WAIT ADJUST), kým nebudete môcť udržať tempo niekoľko minút. Vaším cieľom by malo byť postupné a systematické znižovanie ČAKACIEHO NASTAVENIA (WAIT ADJUST) na 0.

A keď už dokážete držať tempo s cvičením v reálnom čase, snažte sa precvičovať cvičenie rýchlejšie ako v reálnom čase znížením parametra WAIT ADJUST na zápornú hodnotu. Použitím tohto princípu progresívneho preťažovania môžete trénovať svoje pohyby tak, aby plynuli plynule stále rýchlejšie a rýchlejšie.

V skutočných herných výmenách budete reagovať na loptu rýchlejšie a môžete začať dominovať v výmenách jednoducho preto, že ste rýchlejší ako váš súper.

NASTAVENIE RÝCHLOSTI 0

OPAKOVANÍ 0000

ČAS 0:00:00

NASTAVENIE RÝCHLOSTI zvyšuje alebo znižuje RÝCHLOSŤ LOPTIČKY, ktorá je prednastavená v cvičení. Hodnoty sa pohybujú od -9 do +9. Hodnota sa pripočíta k RÝCHLOSTI LOPTIČKY pre každú loptičku v cvičení.

Napríklad, vrtačka má v sebe 2 guľôčky, jednu s RÝCHLOSŤOU GULÔČKY 14 a druhú 16. Ak je SPEED ADJUST nastavený na +2, rýchlosť 1. guľôčky sa zmení na 16 a 2. guľôčky na 18. Ak je nastavený na -2, 1. guľôčka sa zmení na 12 a druhá na 14.

Funkcia SPEED ADJUST by sa mala používať striedmo, najmä pri cvičeniach s krátkymi aj dlhými loptičkami. Zvýšenie rýchlosti pri takomto cvičení by pravdepodobne spôsobilo, že krátka loptička dopadne príliš hlboko a dlhá loptička by bola vymrštená zo stola. Zníženie rýchlosti by pravdepodobne spôsobilo, že krátke loptičky dopadnú do siete a dlhé loptičky dopadnú do stredu stola.

Nastavenie SPEED ADJUST sa najlepšie používa pri cvičeniach s jednou RÝCHLOSŤOU LOPTIČKY. Pri týchto cvičeniach všetky loptičky dopadajú na stôl do rovnakej hĺbky. Skontrolujte ukážku (pozri začiatok strany 10), aby ste zistili, či všetky loptičky v cvičení dopadajú do rovnakej hĺbky. Znížte nastavenie SPEED ADJUST, ak chcete, aby loptičky dopadli na stôl kratšie, a zvýšte ho, ak chcete, aby loptičky dopadli hlbšie.

Funkcia SPEED ADJUST je tiež užitočná v spojení s uhlom hlavy. Ak zadáte uhol hlavy spôsobí, že loptička má vyššiu trajektóriu, než požadujete, jednoducho znížte uhol hlavy a použite kladné nastavenie SPEED ADJUST.

aby loptička dopadla na stôl v požadovanej hĺbke.

Opäť platí, že toto funguje najlepšie na vrtačkách, ktoré majú počas celého cvičenia nastavenú konzistentnú RÝCHLOSŤ LOPTIČKY.

NASTAVENIE RÝCHLOSTI 0

OPAKOVANÍ 0000

ČAS 0:00:00

OF REPS je podobné ako POČET v normálnom režime. Automaticky zastaví

podávanie loptičiek po dokončení zadaného počtu opakovaní cvičenia. Napríklad, ak je nastavené na 5 a v cvičení sú 3 loptičky, robot spustí cvičenie 5-krát (celkom 15 loptičiek) pred zastavením. Nastavenie 0 túto funkciu deaktivuje a cvičenia je možné zastaviť iba manuálnym stlačením tlačidla Stop/Start.

Ak je cvičenie pozastavené (stlačením tlačidla Stop/Start), skôr ako sa # OF REPS rovná 0, cvičenie sa obnoví od začiatku opakovania, na ktorom bolo pozastavené po stlačení tlačidla STOP/ Tlačidlo ŠTART sa znova stlačí. Napríklad, počet opakovaní je nastavený na 5 a cvičenie sa pozastaví uprostred 3. opakovania. Po obnovení cvičenia sa 3. opakovanie opakovalo, pretože po prerušení sa úplne nedokončilo.

NASTAVENIE RÝCHLOSTI 0
OPAKOVANÍ 0000
ČAS 0:00:00

Funkcia TIME automaticky zastaví cvičenie po uplynutí zadaného času. Podobne ako v normálnom režime, kde je TIME dynamicky prepojený s COUNT, aj v režime Drill je TIME dynamicky prepojený s # OF REPS. Čas môžete zvyšovať alebo znižovať v krokoch podľa odhadovaného času potrebného na dokončenie 1 úplného opakovania cvičenia.

Napríklad, ak dokončenie 1 opakovania cvičenia trvá približne 5 sekúnd, ČAS sa bude meniť v 5-sekundových krokoch. Ak cvičenie obsahuje premennú

Časy ČAKANIA, táto aproximácia bude menej presná.

Ďalšie informácie nájdete aj v časti ČAS (pre normálny režim) na strane 8 vysvetlenie tejto funkcie.

REŽIM POČÍTAČA (VŠETKY MODELÝ)

NORMÁLNE
VÝRTKA

Počítač

NASTAVENIE

Režim PC sa používa vždy, keď chcete pripojiť svoj Robo-Pong k počítaču so systémom Windows® na čítanie alebo zapisovanie cvičení do ovládacej skrinky a na spúšťanie cvičení priamo z počítača. Tento režim pozostáva z jednej stránky:

REŽIM POČÍTAČA
NADVÄZTE SA
DO POČÍTAČA

SPUŠŤTE PROGRAM RP.2.PC

Po zobrazení tejto obrazovky overte, či je váš počítač správne pripojený cez USB port na spodnej strane ovládacej skrinky. Tento postup pripojenia je podrobnejšie popísaný na strane 28. Po vytvorení pripojenia spustíte počítač a potom spustíte program RP.2.PC, ktorý si môžete stiahnuť z Newgy.com.

Po spustení RP.2.PC trvá niekoľko sekúnd, kým sa nadviaže komunikácia s riadiacou jednotkou (buďte trpezliví). Po dokončení spúšťacej rutiny sa pripojenie potvrdí zobrazením správy v hornej časti hlavného okna programu.

Po potvrdení pripojenia je možné použiť RP.2.PC na čítanie a zápis do ovládacej skrinky a na spúšťanie cvičení priamo z počítača. Ak po pripojení prepnete z režimu PC, značka začiatku zmizne a po návrate do režimu PC budete musieť obnoviť komunikáciu pomocou príkazu AutoConnect. Viac informácií nájdete v časti RP.2.PC (strana 28).

Upozorňujeme, že pripojenie medzi vašim počítačom a ovládacou jednotkou nie je potrebné, ak chcete iba otvárať, pracovať alebo ukladať cvičenia uložené na pevnom disku vášho počítača (alebo na externom disku pripojenom k vášmu počítaču). Pripojenie je potrebné iba vtedy, keď chcete komunikovať s ovládacou jednotkou prostredníctvom RP.2.PC.

Žlté testovacie tlačidlo nemá žiadnu funkciu spojenú s režimom PC.

REŽIM NASTAVENIA (VŠETKY MODELÝ)

NORMÁLNE
VÝRTKA

Počítač

NASTAVENIE

Režim NASTAVENIA poskytuje prístup k rôznym kalibračným postupom, nastaveniam používateľského rozhrania a osobným preferenciám. Pozostáva z 2 strán. Odporúčame vám, aby ste si tieto nastavenia zapísali. Pri aktualizácii firmvéru alebo obnovení továrenských nastavení sa tieto nastavenia vymažú. Ich zapísanie ušetrí čas, ak budete musieť hodnoty znova zadať.

KONTRAST 15
RUKA PRAVÉ
JAZYK SK
KALIBRÁCIA OSC 25

KONTRAST upravuje kontrast obrazovky pre zlepšenie viditeľnosti v rôznych svetelných podmienkach. Rozsah je od 00 do 30. Predvolené nastavenie je 15, ktoré by malo najlepšie fungovať pre väčšinu svetelných podmienok. Ak si to však používateľ želá, môže obrazovku zosvetliť alebo stmaviť zmenou hodnoty. Zníženie hodnoty poskytne svetlejšiu obrazovku, zatiaľ čo zvýšenie hodnoty obrazovku stmaví.

Ak sa toto nastavenie zmení na ktorúkoľvek z extrémnych hodnôt, môže sa zdať, že obrazovka je úplne tmavá alebo že sa na nej nezobrazujú žiadne informácie. Úpravou uhla pohľadu a/alebo množstva svetla dopadajúceho na obrazovku však môžete vidieť slabé obrysy písmen a/alebo číslíc. Upravte hodnotu podľa potreby, aby bola obrazovka čitateľnejšia.

KONTRAST 15
RUKA PRAVÉ
JAZYK SK
KALIBRÁCIA OSC 25

RUKA je jednou z unikátnych vlastností digitálnych robotov Robo-Pong. Umožňuje používateľovi vybrať si dominantnú ruku, aby nácvik prebiehal správne s ohľadom na bekhend/ údery forhendom. Hodnoty sú Pravá (predvolené) alebo Ľavá. Vyberte tú, ktorá zodpovedá vašej dominantnej hernej ruke.

Keďže cvičenia sú zvyčajne písané pre pravákov, ktorí tvoria prevažnú väčšinu hráčov, tento prepínač umožňuje ľavákovi používať cvičenia napísané pre pravákov bez toho, aby bolo potrebné cvičenie prepisovať. Odporúčame, aby všetky cvičenia boli napísané pre pravákov, aby tento prepínač fungoval správne.

HAND ovplyvňuje iba cvičenia spustené buď z režimu DRILL, alebo priamo z počítača v režime PC. Nemá žiadny vplyv na NORMÁLNY režim.

KONTRAST	15
RUKA	PRAVÉ
JAZYK	SK
KALIBRÁCIA OSC	25

JAZYK umožňuje vybrať požadovaný jazyk pre zobrazenie systému ponúk a správ. Hodnoty sú EN (angličtina), DE (nemčina), FR (francúzština), ES (španielčina), CN (čínština) alebo JP (japončina). EN je predvolená hodnota. Po výbere požadovaného jazyka sa akýmkoľvek stlačením iného tlačidla aktivuje daný jazyk a všetky informácie zobrazené na LCD obrazovke sa budú zobrazovať v tomto jazyku.

Ak sa systém menu zobrazuje v jazyku, ktorý nie je možné prečítať, iný jazyk je možné vybrať pomocou špeciálnej funkcie výberu jazyka (pozri stranu 13).

KONTRAST	15
RUKA	PRAVÉ
JAZYK	SK
KALIBRÁCIA OSC	25

OSC CALIB sa používa na kalibráciu nastavenia polohy 10 so stredovou čiarou vášho stolného tenisu (vysvetlenie polôh nájdete na strane 7). Po kalibrácii polohy 10 so stredovou čiarou sa správne kalibrujú aj všetky ostatné polohy. Rozsah hodnôt je od 00 do 50. Predvolená hodnota je 25.

Zníženie hodnoty spôsobí, že sa bod dopadu lopty posunie doľava a zvýšenie hodnoty spôsobí, že sa posunie doprava. Ak chcete zistiť, či je potrebné kalibrovať osciláciu, nastavte Spin na Topspin a Head Angle na 8. Potom raz stlačte žlté testovacie tlačidlo.

Z robota bude vystrelených 5 loptičiek. Pozorne sledujte miesta dopadu týchto 5 loptičiek vzhľadom na stredovú čiaru. Ak loptičky dopadnú v zhluku okolo stredovej čiary, nie je potrebné žiadne nastavenie. Ak sa však 5 loptičiek zhlukuje konzistentne napravo od stredovej čiary, znížte hodnotu OSC CALIB, kým sa 5 loptičiek nezhlukuje okolo stredovej čiary.

Podobne zvýšte hodnotu OSC CALIB, ak testovacie guľôčky trvalo dopadajú naľavo od stredovej čiary.

Je normálne, že loptičky dopadnú mierne vľavo alebo vpravo od stredovej čiary, ale z 5 testovacích loptičiek by mal byť približne rovnaký počet hodený vľavo alebo vpravo od stredovej čiary. Ak sú loptičky hodené vždy buď pozdĺž stredovej čiary, alebo vpravo, znížte hodnotu OSC CALIB, aby ste zhluk mierne posunuli doľava.

Pred zmenou kalibrácie OSC skontrolujte, či je robot správne vycentrovaný na konci stola. Stredové oporné rebro trojuholníkového predného oporného plechu (klúč č. 5 na strane 44) by malo byť zarovnané so stredovou čiarou stola.

KALIBRÁCIA SNÍMAČA 1
KALIBRÁCIA ALARMU 10
KALIBRÁCIA RÝCHLOSTI 10
255 255 255

KALIBRÁCIA SNÍMAČA koriguje slabý výkon pri podávaní guľôčky. Pri zmene predvolenej hodnoty buďte opatrní, kým neodstránite ostatné príčiny, ktoré sú uvedené nižšie.

Senzor lopty (č. 40, obrázok H, strana 45) detekuje, kedy by mala byť lopta vyhodaná, a je zodpovedný za presné počítanie loptičiek. Ak váš robot začne hádzať 2 loptičky naraz, nevyhodí loptičku, keď má, alebo sa zdá, že často váha tesne pred hodom loptičky, možno budete musieť kalibrovať senzor loptičky.

Hodnoty sa pohybujú od 00 do 20, pričom 10 je predvolená hodnota. Zníženie hodnoty posunie polohu loptičky v kanáli loptičky o viac, takže loptička bude snímaná „skôr“. Zvýšenie hodnoty spôsobí, že loptička bude snímaná „neskôr“.

Hodnotu by ste znížili, ak robot nevyhodí loptičku, keď má, alebo sa zdá, že často váha tesne pred hodom loptičky. Hodnotu zvýšte, ak vám často vyhodí dve loptičky namiesto jednej.

Pred nastavením KALIBRÁCIE SNÍMAČA vylúčte ďalšie pravdepodobnejšie príčiny. Občasné zaváhanie pred hodom loptičky je normálne, ale nemalo by sa to stavať pravidelne. Je to spôsobené tým, že mechanizmus snímania loptičky nezachytí loptičku a rýchlo zrýchli podávacie koleso, aby to „nahradil“. Predtým, ako mechanizmus podávania loptičky „dobehe“, dôjde k miernemu zaváhaniu.

Taktiež, ak sa čip uvoľní z držiaka čipu, senzor guľôčky nebude fungovať.

Častou príčinou neúspešného zdvihnutia loptičiek je, že bezprostredne pred mechanizmom na zdvihnutie loptičiek nie je dostatok loptičiek. Aby ste tomu predišli, pridajte do robota viac loptičiek. Ak sa niekoľko loptičiek nedotýka zdvihovacích prstov (č. 46, obrázok I, strana 43), nie je možné ich zdvihnúť. Toto napodobňuje nesprávnu kalibráciu snímača loptičiek, ale skutočnou príčinou je jednoducho to, že nie je dostatok loptičiek na to, aby mechanizmus na zdvihnutie správne fungoval, alebo niečo bráni loptičkám v kotúľaní sa do mechanizmu na zdvihnutie.

Ďalším dôvodom, prečo senzor loptičiek nemusí správne snímať loptičky, je to, že oceľová páčka pripevnená k senzoru nevyčnieva dostatočne hlboko do kanála pre loptičku. Páčka musí vyčnievať dostatočne hlboko do kanála, aby okolo nej loptička nemohla prejsť bez aktivácie senzora (pri stlačení páčky by ste mali počuť cvaknutie). V prípade potreby páčku opatrne ohnite dovnútra, aby správne detekovala loptičky.

Toto správanie môžu spôsobovať aj loptičky s malou veľkosťou. Skontrolujte, či majú všetky loptičky priemer 40 mm (pozri stranu 17 s pokynmi na použitie Ball Dam2 na kontrolu priemerov loptičiek). Robo-Pong 2055 a 1055 nemôžu používať loptičky s priemerom 38 mm.

Nakoniec, niečo, čo spôsobuje dvojité hody loptičiek, je zlomená pružina na vyhadzovanie loptičky (č. 58, obr. D, str. 44). Ak je táto časť zlomená, chýba alebo je zdeformovaná, je pravdepodobne vinníkom a mala by sa vymeniť pred nastavením KALIBRÁCIE SNÍMAČA. Môže to spôsobiť aj nastavenie uhla hlavy na menej ako 1.

Ak ste vylúčili iné pravdepodobnejšie príčiny, upravte KALIBRÁCIU SNÍMAČA nastavením hlavy na spätné otáčanie a uhol 7. Potom stlačte žlté testovacie tlačidlo. Robot začne strieľať loptičky do siete stola a loptičky sa budú kotúľať späť do sieťového systému. Ak loptičky nie sú hádzané do siete stola, upravte uhol hlavy, kým nebudú.

Lopty budú doručené do pozícií 12 a 16. Pozorne sledujte hlavu, aby ste sa uistili, že pri každom bočnom pohybe hlavy je vyhodaná iba jedna loptička. Pravdepodobne bude potrebných viacero hodov, kým sa zistí problém. Stlačením ľubovoľného tlačidla test zastavíte. Ak je potrebné upraviť KALIBRÁCIU SNÍMAČA, vyberte novú hodnotu a potom test opakujte, kým problém nezmizne.

KALIBRÁCIA SNÍMAČA 10
KALIBRÁCIA ALARMU 10
 KALIBRÁCIA RÝCHLOSTI 10
 255 255 255

KALIBRÁCIA ALARMU ovplyvňuje citlivosť alarmu zaseknutia guľôčky. Tento alarm sa aktivuje vždy, keď odpor motora podávania guľôčok stúpne nad prednastavenú úroveň. To spôsobí, že sa spustí alarm a napájanie motora podávania guľôčok sa preruší, kým sa problém nevyrieši. Tým sa zabráni poškodeniu ozubených kolies podávania guľôčok a iných častí. Väčšina používateľov túto funkciu nikdy nebude potrebovať a mala by sa ponechať na predvolenej hodnote.

Znečistené, zlomené alebo nadrozmerné loptičky sú najpravdepodobnejšími príčinami aktivácie tohto alarmu. Ďalšími príčinami sú cudzie predmety alebo čokoľvek iné, čo by mohlo brániť plynulému pretlačeniu loptičiek cez kanál pre loptičky.

Budík má rozsah nastavenia, ktorý umožňuje používateľovi aktivovať ho skôr alebo neskôr ako „normálne“. Rozsah je od 0 do 20, pričom 10 je predvolená hodnota. Ak chcete vyššiu citlivosť, môžete hodnotu zvýšiť. Ak chcete nižšiu citlivosť, hodnotu znížte.

Pravdepodobným scenárom, kedy by ste mohli zväčšiť zníženie citlivosti, by bolo, keby sa gule veľmi znečistili a začal sa aktivovať alarm. Namiesto toho, aby používateľ zastavil a zmyl nečistoty z guľičiek, chce pokračovať v hre so špinavými guľami. Hoci to nie je zaručené, zníženie hodnoty KALIBRÁCIE ALARMU môže umožniť používanie špinavých guľičiek, kým ich nebude možné riadne vyčistiť.

KALIBRÁCIA SNÍMAČA 10
 KALIBRÁCIA ALARMU 10
KALIBRÁCIA RÝCHLOSTI 10
 255 255 255

KALIBRÁCIA RÝCHLOSTI sa používa na jemné doladenie RÝCHLOSTI LOPTIČKY.

Aby cvičenia vytvorené na inom Robo-Pongu fungovali správne na vašom robote, je dôležité, aby boli RÝCHLOSTI LOPTIČKY na oboch strojoch kalibrovane tak, aby hodnota, napríklad 15, viedla k rovnakému miestu dopadu na oboch robotoch. Tento problém by s najväčšou pravdepodobnosťou bol spôsobený opotrebovaním alebo starnutím komponentov.

Hodnoty sa pohybujú od 0 do 20, pričom 10 je predvolená hodnota. Zvýšenie hodnoty vedie k vyššej rýchlosti loptičky; zníženie hodnoty k nižšej rýchlosti. Existuje však horná hranica tohto efektu – žiadne loptičky nastavené na RÝCHLOST LOPTIČKY 25 alebo vyššiu nebudú ovplyvnené funkciou KALIBRÁCIA RÝCHLOSTI. Preto si nemyslite, že zvýšenie tejto hodnoty povedie k vyšším maximálnym rýchlostiam. RÝCHLOST LOPTIČKY 30 je už nastavená na maximum pre motor a elektroniku, ktorá tento motor riadi. Takže nastavenie KALIBRÁCIE RÝCHLOSTI LOPTIČKY na 20 a použitie RÝCHLOSTI LOPTIČKY 30 by nevedlo k ešte vyššej rýchlosti loptičky. V skutočnosti by to spôsobilo horší chod robota, čo by mohlo viesť k prepätiu, pri ktorom by sa prerušilo napájanie ovládacej skrinky a spôsobilo by jej reset.

KALIBRÁCIA RÝCHLOSTI by sa mala používať iba ako posledná možnosť, keď všetky ostatné možné riešenia problém nevyriešia. Ak loptičky nedopadajú tam, kam by mali, mali by ste najprv skontrolovať, či je robot vo vodorovnej polohe.

a uhol hlavy je správne nastavený.

Ako už bolo spomenuté, mechanizmus nastavenia uhla hlavy nie je presný, takže nastavenie uhla hlavy by sa malo používať ako všeobecné usmernenie, nie ako absolútne. Vo všeobecnosti je pre akýkoľvek daný uhol hlavy prijateľná tolerancia $\pm 0,25$. Ak je teda daný uhol hlavy 8, prijateľný rozsah pre toto nastavenie je 7,75 až 8,25. „Problémy“ s rýchlosťou sa často dajú vyriešiť jednoduchým nastavením uhla hlavy.

Ďalšou častou príčinou nižšej rýchlosti lopty je znečistenie gumeného výstupného kolesa a/alebo trecieho bloku.

Nahromadenie nečistôt na týchto dvoch častiach môže spôsobiť výrazné zníženie rýchlosti loptičky. Tieto časti pravidelne čistite, aby ste udržali maximálne rýchlosti. Odporúčané postupy čistenia nájdete na strane 37.

Ak chcete použiť funkciu SPEED CALIB (KALIBRÁCIA RÝCHLOSTI), vyrobte si papierový terč s rozmermi 15 x 15 cm.

Jeden je uvedený na strane 27, ale namiesto vystrihnutia cieľa odporúčame vytvoriť kópiu a použiť ju.

Potom postupujte podľa pokynov uvedených na celi.

ŠPECIÁLNE FUNKCIE (VŠETKY MODEL Y)

Stlačením kombinácie tlačidiel na ovládacom paneli je možné získať prístup ku 4 špeciálnym funkciám: (1)

Výber jazyka, (2) Vyloženie guľôčky, (3) Samodiagnostika a (4) Obnovenie továrenských nastavení. Všetky špeciálne funkcie sa spustia stlačením a podržaním tlačidla OK/Menu, kým obrazovka nezmizne. Uvoľnite tlačidlo OK/Menu a po krátkom okamihu obrazovka úplne sčernie.

Potom stlačte jedno zo sivých tlačidiel v tvare šípky, ako je uvedené v nasledujúcich popisoch:

Výber jazyka je obzvlášť užitočný, ak sa systém ponúk zobrazuje v jazyku, ktorému používateľ nevie prečítať.

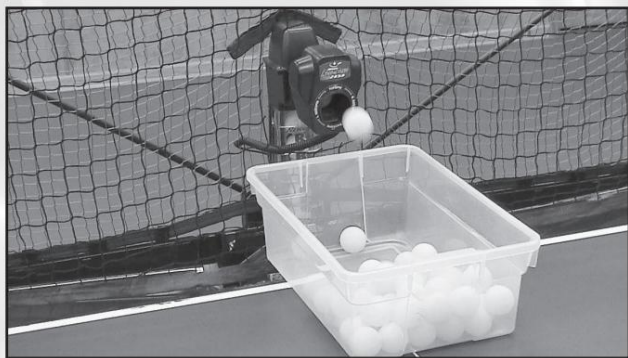
Stlačte a podržte tlačidlo OK/Menu, kým obrazovka nezmizne, a potom ho uvoľnite. Obrazovka na chvíľu úplne sčernie. Teraz stlačte a podržte tlačidlo Hore. Zobrazí sa nasledujúca správa v aktuálne zvolenom jazyku:

UVOLŇOVACIE TLAČIDLO
 KEĎ VIDÍŠ
 TVOJ JAZYK

Potom sa začne postupne prepínať medzi všetkými jazykmi, jeden po druhom, s krátkou pauzou pred každým z nich. Keď uvidíte požadovaný jazyk, uvoľnite tlačidlo Hore a ponuky zostanú v tomto jazyku. Stlačením ľubovoľného tlačidla ukončíte režim Špeciálne funkcie a obnovíte normálnu prevádzku.

Vykládanie loptičiek sa používa, keď chcete rýchlo vyprázdniť loptičky z podnosov2 alebo vedra1 robota. Toto sa zvyčajne robí, keď si používateľ chce precvičiť podania tak, že zozbiera všetky loptičky z robota a umiestni ich do koša.

Pred použitím tejto funkcie si zaobstarajte stredne veľký plastový kôš (dostupný v mnohých obchodoch s potrebami a železiarstvami). Ak máte Robo-Caddy, je vhodné, aby mal plastový kôš vhodnú veľkosť, aby sa zmestil do zásobníka Caddy.



Umiestnite plastovú nádobu pod hlavu robota. Potom stlačte a podržte tlačidlo OK/Menu, kým obrazovka nezmizne, a potom ho uvoľnite. Keď obrazovka úplne sčernie, stlačte tlačidlo nadol. Zobrazí sa nasledujúca správa:

**VYKLÁDANIE LOPTIČKY
UMIESTNITE TÁCKU POD
HLAVA ROBOTA**

O chvíľu začnú z hlavy robota vypadávať loptičky s maximálnou frekvenciou a dopadnú do plastovej nádoby umiestnenej pod ňou. V krátkom čase budú všetky loptičky vytiahnuté z podnosov2 alebo vedra1 a uložené do nádoby. Nádobu umiestnite na vrch stola alebo do vrchu Robo-Caddy na strane stola, kde sa nachádza podávajúci. Teraz si precvičte podania a použite sieťový systém robota na zachytenie a pozbieranie svojich podaní:

Samodiagnostika sa používa na pomoc pri riešení problémov s robotom, keď sa s ním vyskytnú problémy. Mal by ju používať predovšetkým vyškolený servisný technik, ktorý dokáže správne interpretovať zobrazené kódy. Pred použitím samodiagnostiky vždy vykonajte obnovenie továrenských nastavení (popísané ďalej).

Na aktiváciu použite rovnaký postup, ako bol opísaný predtým na sčernenie obrazovky. Potom stlačte tlačidlo +. Na obrazovke sa zobrazí nasledujúca správa a potom sa v poslednom riadku vygeneruje séria čísel:

**TESTOVACÍ SYSTÉM
UVEĎTE CHYBU #S
TECHNIKOVI
0123456789**

Zapište si tieto čísla a odovzdajte ich servisnému technikovi. Tieto kódy môžu technikovi pomôcť pri riešení problému.

Obnovenie továrenských nastavení je užitočné, ak máte podozrenie, že nejaké nastavenie môže spôsobovať zvláštne správanie robota. Obnovenie všetkých nastavení na továrenské nastavenia znamená, že všetky hodnoty sa pre každú funkciu nastaví späť na predvolené hodnoty. Je to užitočný krok, ktorý môžete podniknúť, ak máte podozrenie, že robot nefunguje správne, a mal by sa vždy vykonať pred zvolaním servisnej pomoci. Problém sa tým môže vyriešiť sám.

Po použití funkcie Obnovenie továrenských nastavení nezabudnite robota znova kalibrovat', pretože akékoľvek vlastné nastavenie

počas tohto postupu prepísané. Ako už bolo spomenuté, je praktické si zapísať všetky hodnoty funkcií v režime NASTAVENIA, aby ste ich mohli rýchlo znova zadať po použití Obnovy továrenských nastavení. Na zadnom kryte sme vyhradili miesto na zaznamenanie vašich nastavení.

Rovnako ako pri ostatných špeciálnych funkciách, začnite stlačením tlačidla OK/Menu, kým obrazovka nezmizne, a potom ho uvoľnite. Keď obrazovka úplne sčernie, stlačte tlačidlo -. Zobrazí sa nasledujúca obrazovka:

**OBNOVA
TOVÁREŇ**
PREDVOLNÉ NASTAVENIA

A po chvíli sa na obrazovke potvrdí, že postup bol úspešne dokončený:

TOVÁREŇ
PREDVOLNÉ NASTAVENIA
OBNOVENÉ

O niekoľko sekúnd neskôr vyššie uvedená obrazovka zmizne, systém sa reštartuje a automaticky sa dostanete na stránku 1 predvoleného normálneho režimu.

TRAJEKTÓRIA LOPTY (VŠETKY MODELY)

Trajektória lopty sa reguluje nastavením uhla hlavy robota. Uhol sa dá meniť od nízkeho po vysoký.

Pri najnižšom nastavení (1) bude loptička odpálená tak, že najprv zasiahne stranu stola, na ktorej je robot, odrazí sa nad sieťou a pristane na strane stola, na ktorej je hráč (rovnako ako pri podaní).

Pri najvyššom nastavení (13) bude lopta dorazená vo vysokom oblúku nad sieťou (ako pri lobe).

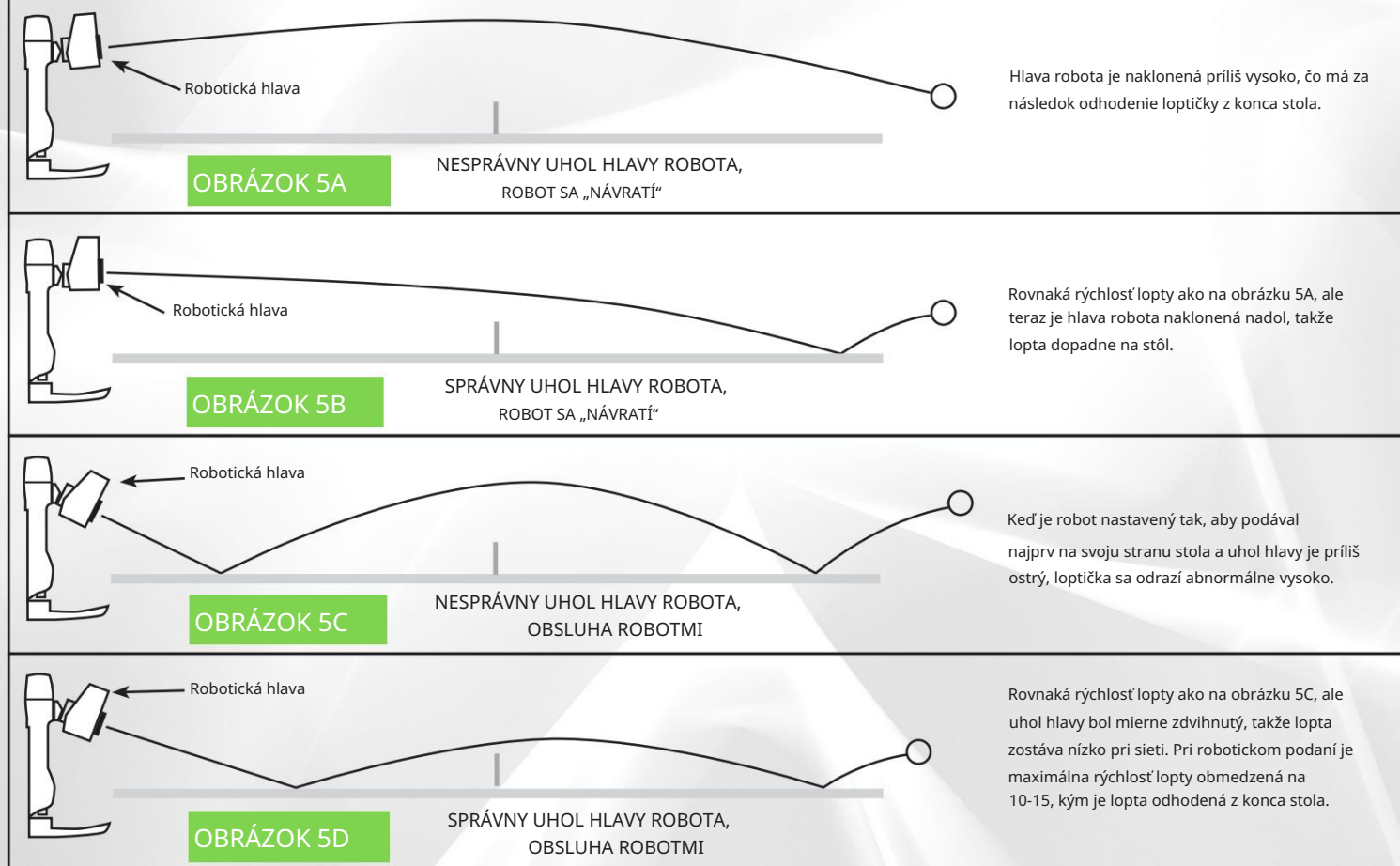
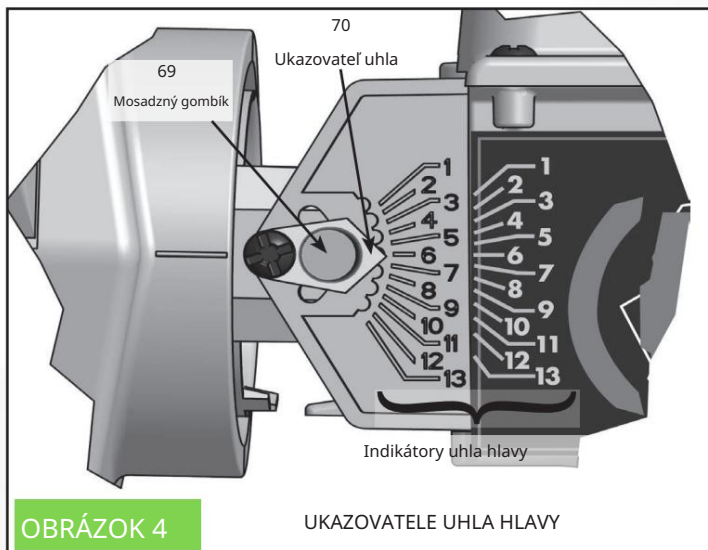
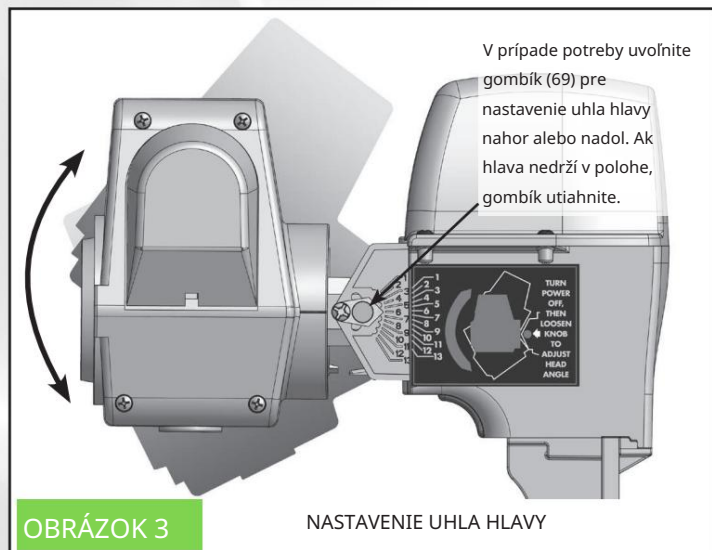
Trajektória sa nastavuje nakláňaním hlavy nahor alebo nadol. Ak sa hlava nenakláňa, uvoľníte mosadzný gombík na pravej strane hlavy robota. Ak hlava nedrží v požadovanom uhle, mosadzný gombík mierne dotiahnite (pozri obrázok 3).

Pre porovnanie, vedľa sú indikátory uhla hlavy mosadzný gombík s číslami 1 až 13 (pozri obrázok 4). Tieto

Indikátory nie sú presné, takže pri nastavení konkrétneho uhla hlavy možno budete musieť hlavu mierne posúvať nahor alebo nadol.

UPOZORNENIE: NENASTAVUJTE uhol hlavy, keď sa hlava pohybuje zo strany na stranu. Nedodržanie týchto pokynov môže mať za následok poškodenie súčiastok a stratu záruky.

RÝCHLOSŤ LOPTY priamo ovplyvňuje nastavenie trajektórie lopty. Keď je hlava nastavená tak, aby lopta najprv zasiahla robota strany stola („podávanie“ robota – pozri obrázky 5C a 5D) je maximálna **RÝCHLOSŤ LOPTY** v rozsahu 10 – 15. So zvyšujúcou sa **RÝCHLOSŤOU LOPTY** musí byť hlava naklonená nahor, aby sa lopta dostala najprv na hráčovú stranu stola („návrat“ robota – pozri obrázky 5A a 5B). Keď sa **RÝCHLOSŤ LOPTY** ešte viac zvýši, upravte uhol hlavy smerom nadol, aby ste zabránili odletu lopty z konca stola.



OTOČENIE LOPTIČKY (VŠETKY MODELÝ)

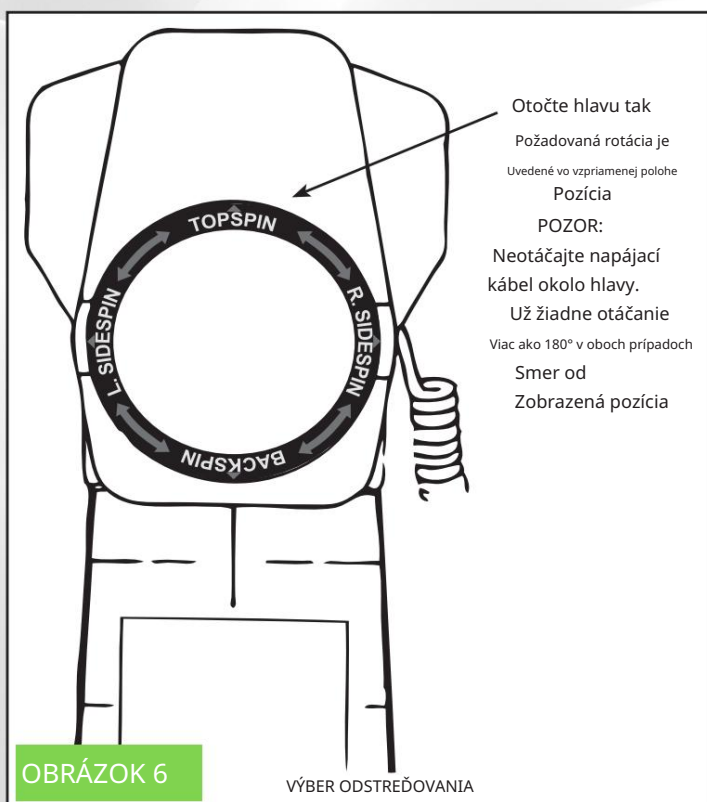
Roboty Robo-Pong dokážu loptičku udeliť akýkoľvek typ rotácie. Ľahko sa dajú zvoliť topspiny, backspiny, sidespiny a dokonca aj kombinované rotácie. Ak chcete zmeniť rotáciu, jednoducho otáčajte hlavu robota, kým sa požadovaná rotácia nedostane do hornej časti otvoru na vyhadzovanie loptičky (pozri obrázok 6).

Pri kombinovaných piruetách pohybujte hlavou, kým sa jedna z rotačných šípok nedostane do hornej časti otvoru na vyhodenie loptičky. Napríklad, ak je vybratá šípka medzi možnosťami Topspin a R. Sidespin, robot odpáli loptičku obsahujúcu topspin aj pravý bočný spin. Podobne, ak je vybratá šípka medzi Backspin a L. Sidespin, robot odpáli kombináciu backspin/left sidespin loptičky.

Predtým, ako sa budeme venovať diskusii o tom, ako vracat' rotácie, je dôležité vedieť, že váš robot simuluje hru moderného profesionálneho stolného tenisu s použitím obrátenej gumovej špongie. Pri robotoch Robo-Pong je na loptičke vždy nejaký druh rotácie. Aby ste sa naučili, ako vytvoriť vlastnú rotáciu a vrátiť rotáciu súperovi (alebo robotovi), je dôležité používať správne vybavenie – kvalitnú obrátenú alebo vyhrotenú gumovú raketu. Používanie starých pálok, ako je tvrdá guma alebo brúsny papier, sťažuje kontrolu rotácie.

Každé zatočenie má iný vplyv na loptičku a na to, ako loptička reaguje, keď ju udriete pálkou. Nasleduje niekoľko stručných rád, ktoré vám pomôžu vrátiť rôzne zatočenia. Viac podrobností nájdete v Newgy Robo-Pong. Tréningová príručka, ktorá je súčasťou balenia robota, ak ste ho kúpili v USA, alebo si ju môžete stiahnuť z Newgy.com.

Tajomstvo návratu rotácie spočíva v správnom uhle pátky pri kontakte s loptou. Akúkoľvek rotáciu možno ľahko vrátiť, ak pátku správne nakloníte. Nastavte si uhol pátky na začiatku záberu a udržiavajte ho rovnaký až do konca záberu. Počas záberu sa vyhnite zmene uhla pátky (pozri obrázok 7).



Topspin spôsobuje, že loptička pri lete vzduchom klesá nadol. Keď do loptičky udriete pálkou, má tendenciu vyskočiť vysoko do vzduchu. Aby ste kompenzovali topspin, nakloňte pátku tvárou nadol, keď ju prehadzujete smerom dopredu a nahor. Dotknite sa horného povrchu loptičky (pozri obrázok 7A).

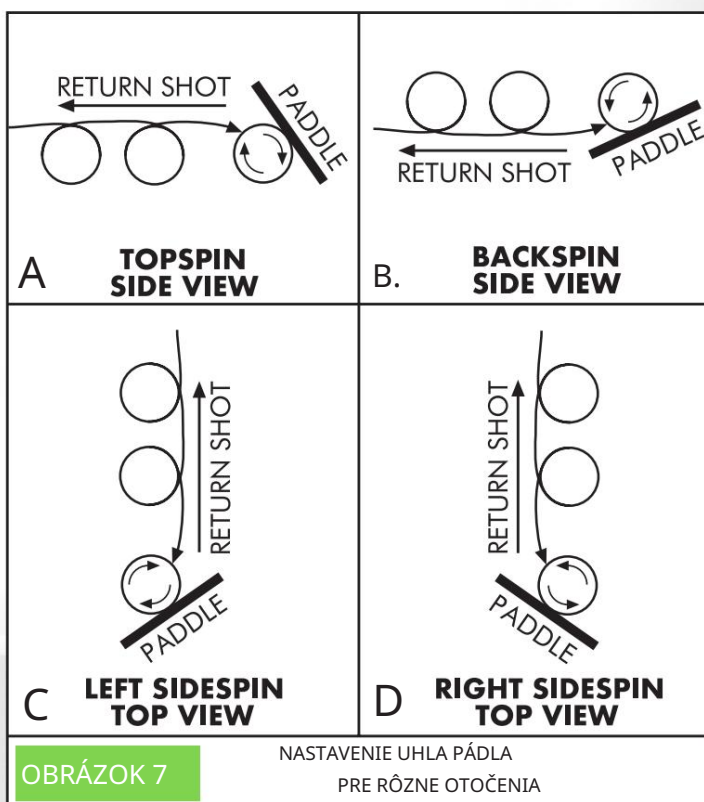
Spätná rotácia spôsobuje, že loptička stúpa nahor a vznáša sa, keď sa pohybuje vzduchom. Keď loptičku udriete pálkou, má tendenciu dopadnúť priamo na stôl.

Aby ste kompenzovali spätnú rotáciu, nakloňte pátku smerom nahor a tlačte ju priamo dopredu. Dotknite sa spodnej plochy lopty (pozri obrázok 7B).

Bočná rotácia spôsobí, že sa loptička zakriví do strany vo vzduchu. Ľavá bočná rotácia spôsobí, že sa loptička odrazí od vašej pátky doprava; pravá bočná rotácia doľava. Ak chcete kompenzovať ľavú bočnú rotáciu, natočte plochu pátky doľava a dotknite sa pravej strany loptičky. Ak chcete kompenzovať pravú bočnú rotáciu, natočte plochu pátky doprava a dotknite sa ľavého povrchu loptičky (pozri obrázky 7C a 7D).

Kombinované piruety preberajú charakteristiky oboch piruet, aj keď v menšej miere ako čisté piruety. Na kompenzáciu topspinu/right sidespinu musíte nakloniť pátku tvárou nadol a doprava a dotknúť sa loptičky ľavou hornou plochou. Podobne sa loptička s backspinom/left sidespinom najlepšie vráti tak, že nakloníte pátku tvárou nahor a doľava a dotknete sa loptičky jej pravou dolnou plochou.

Rotácie sa zintenzívnia zvýšením rýchlosti loptičky (pozri stranu 7). Pri každom zvýšení RÝCHLOSTI LOPTIČKY sa zvýši rýchlosť aj rotácia. Napríklad nie je možné nastaviť roboty Robo-Pong tak, aby hádzali pomalú loptičku s veľkou rotáciou. Roboty Robo-Pong tiež nedokážu hádzať loptičku bez rotácie. Navyše, keďže spätná rotácia spôsobuje stúpanie loptičky, maximálne nastavenie RÝCHLOSTI LOPTIČKY, keď je robot nastavený na spätnú rotáciu, je približne 15 – 17.



PLÁTOVÉ HRADIŠTY (IBA 2055)

Robo-Pong 2055 sa dodáva s dvojicou zábran na loptičky. Slúžia na tri funkcie: (1) držia loptičky vo vnútri stredového žlabu, keď je robot zložený, (2) zabráňujú vniknutiu loptičiek do stredového žlabu, keď chcete odstrániť telo robota, a (3) slúžia ako mierka na určenie, či má loptička správnu veľkosť a či by sa mala použiť v robote.

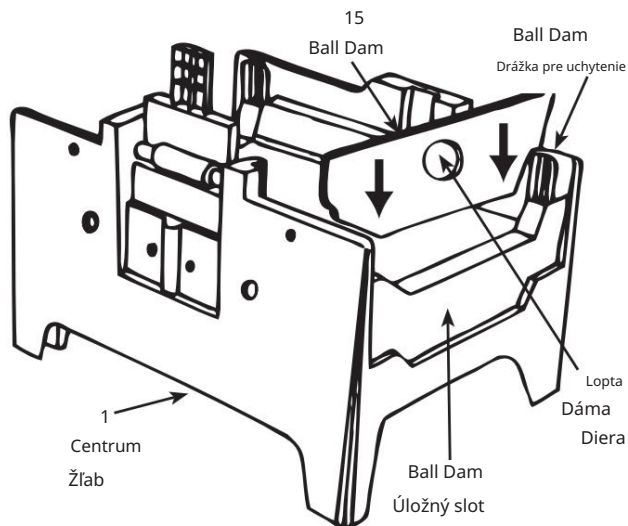
Guľové zábrany, ak sa používajú pre funkcie 1 alebo 2, zapadajú do dvoch upevňovacích otvorov v hornej časti stredového žlabu. Keď sa guľové zábrany nepoužívajú, zapadajú do svojich úložných otvorov na boku stredového žlabu (pozri obrázok 8).

Ak chcete použiť guľôčkové zábrany pri príprave robota na uskladnenie alebo prepravu, vyberte ich z ich úložných otvorov miernym potiahnutím za zásobníky nahor, aby ste odhalili úložné otvory (pozri obrázok 10). Potom zatlačte všetky guľôčky do stredového žlabu a vložte guľôčkové zábrany do ich upevňovacích otvorov (pozri obrázok 9). Ak chcete použiť guľôčkové zábrany pre funkciu č. 2, zatlačte guľôčky nahor do jedného zo zásobníkov na vrátenie guľôčok a rýchlo vložte guľôčkovú zábranu do jej upevňovacieho otvoru skôr, ako sa guľôčky môžu skotúľať do stredového žlabu. Guľôčky budú mimo cesty a môžete ľahko uvoľniť dve krídlové matice a dve podložky, potom potiahnuť za telo robota nahor a odstrániť ho.

Otvor v Ball Dame slúži ako praktická funkcia na kontrolu loptičky. Priemer otvoru je presne 40,6 mm, čo je najväčšia povolená veľkosť loptičky na stolný tenis. Robo-Pong 1055 a 2055 môžu používať iba loptičky s priemerom 40 mm alebo 40+ mm. Nepoužívajte loptičky s priemerom 38 mm, 44 mm ani žiadne iné veľkosti ako 40 mm alebo 40+ mm. Nemiešajte gule s priemerom 40 mm a 40+ mm. Na otestovanie okrúhlosti a veľkosti guľiek použitých v robote použite otvor.

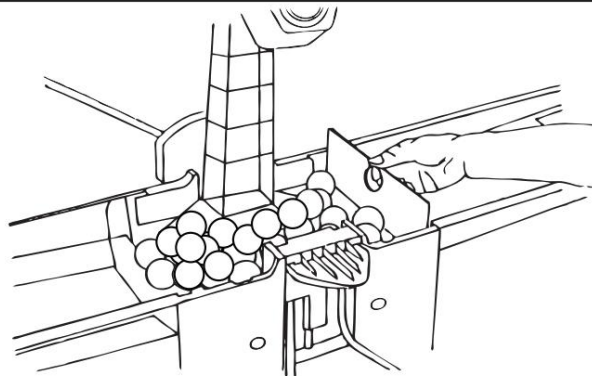
Ak máte podozrenie, že guľa nie je okrúhla alebo je príliš veľká, čoho dôkazom sú zaseknuté gule v robote, vložte podozrivú guľu do otvoru na kontrolu guľičiek. Prstami ju otáčajte vo vnútri otvoru, aby ste skontrolovali všetky možné priemery guľe. Guľa by mala mať rovnaký priemer v otvore na všetkých priemeroch. Guľa by mala prejsť otvorom bez zaseknutia. Je tiež možné, že guľa je príliš malá. V takom prípade si všimnete značnú medzeru medzi guľou a okrajom otvoru.

Poznámka: Uvedomte si, že plastové loptičky (nazývané aj poly loptičky) sú označené označením 40+. Boli uvedené na trh v roku 2014 a majú približne o 0,5 mm väčší priemer ako priemerná celuloidová loptička (40 mm), čo je materiál, ktorý sa historicky používal na výrobu loptičiek na stolný tenis. Plastové loptičky sú označené číslom 40+ namiesto 40, ktoré sa používa na celuloidových loptičkách. Pri použití kontrolného otvoru pre loptičky by mala byť medzera pri meraní celuloidových loptičiek podstatne väčšia ako pri meraní plastových loptičiek.



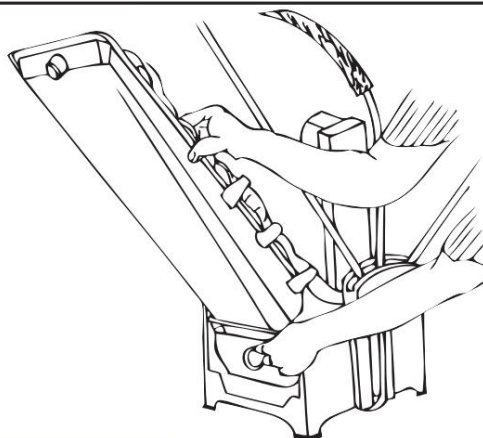
OBRÁZOK 8

PLÁTOVÁ HRADIŠTĽ A STREDNÝ ŽLAB
(IBA 2055)



OBRÁZOK 9

VLOŽENIE GUĽOVEJ ZÁCHRANY
(IBA 2055)



OBRÁZOK 10

ODSTRÁNENIE GUĽOVEJ HRADINY
(IBA 2055)



OBRÁZOK 11

KONTROLA LOPTIČKY S LOPTIČKOU HRADINOU
(IBA 2055)

UMIESTNENIE ROBOTA A OVLÁDACÍCH PRVKOV (VŠETKY MODELY)

Roboty Robo-Pong sú všestranné, čo sa týka ich umiestnenia vzhľadom na stôl. Model 1055 sa zvyčajne nachádza na vrchu stola, ako je znázornené na pozíciách robota 1 – 4 na obrázku 12. Môžu byť tiež namontované do voliteľného Robo-Caddy a umiestnené za stolom, ako sú pozície 5 a 6. Model 2055 sa zvyčajne montuje na koniec stola v pozícii 5, ale alternatívne sa môže namontovať do Robo-Caddy rovnako ako model 1055.

Niektoré pozície ponúkajú určité výhody, zatiaľ čo iné pozície obmedzujú niektoré funkcie robota. Umiestnením robota do rôznych pozícií môžete dosiahnuť rôzne uhly a trajektórie, aby ste simulovali takmer akýkoľvek typ strely, s ktorou by ste sa stretli v bežnej hre. Nasledujúce odseky to podrobnejšie vysvetľujú.

Poloha 1 – Robot je umiestnený kolmo na stôl v mieste, kde sa stretáva stredová a koncová čiara stola. Toto je jediná poloha na stole, v ktorej budú polohy oscilátora 1055 presné (pozri obrázok 2, strana 7). Toto je tiež požadovaná východisková poloha pri prvom nastavovaní 1055.

Pozícia 2 – Robot umiestnený v ľavom rohu a naklonený krížom krážom. Táto pozícia vychýli oscilátory robota 1055 smerom k pravej strane stola od hráča.

Táto pozícia by bola preferovaným smerom pri simulácii typických forhendových výmen pravákov.

Pozícia 3 – Robot umiestnený v pravom ďalekom rohu a naklonený krížom. Umiestnenie robota v tejto polohe vychýli polohu oscilátora 1055 smerom k ľavej strane stola od hráča. Typická hra bekhend na pokrytie pre pravákov by sa ideálne simulovala s robotom v tejto polohe.

Pozícia 4 – Robot umiestnený v tejto pozícii má výhodu v tom, že ponúka pomalšie a rýchlejšie rýchlosti lopty, pretože je bližšie k miestu dopadu lopty. Pri nastavení rýchlosti lopty na 1 je lopta veľmi pomalá a s ľahkou rotáciou, ale je odpálená hlboko na hráčovej strane. Pri nastavení rýchlosti lopty na 30 je rýchlosť lopty veľmi vysoká a simuluje uhol, z ktorého by bol odpálený typický smrteľná strela. Rozsah oscilátora 1055 je však užší, ako keby bol robot umiestnený na koncovej čiare, ako v pozíciách 1 – 3. Táto pozícia je tiež podobná bodu uvoľnenia lopty, ktorý väčšina trénerov používa pri cvičení s viacerými loptičkami so študentom.

Poloha 5 – Toto je normálna poloha zariadenia 2055, keď je pripojené na konci stola a jeho sieťový systém by mal fungovať normálne. Zariadenie 1055 by muselo byť namontované v Robo-Caddy, aby bolo v tejto polohe.

Pri tejto umiestnení by boli rozsahy oscilátorov 2055 a 1055 presné.

Pozícia 6 – Oba modely, namontované v Robo-Caddy, sa dajú voľne pohybovať za stolom. Robo-Caddy tiež umožňuje znižovať alebo zvyšovať výšku robota. To je skvelé na simuláciu hlbokých úderov, ako sú sekanie, lobovanie a slučky. Rozsahy oscilátora pre 1055 a 2055 však nie sú presné a sieťový systém 2055 zvyčajne nie je v tejto polohe účinný pri zachytávaní loptičiek.

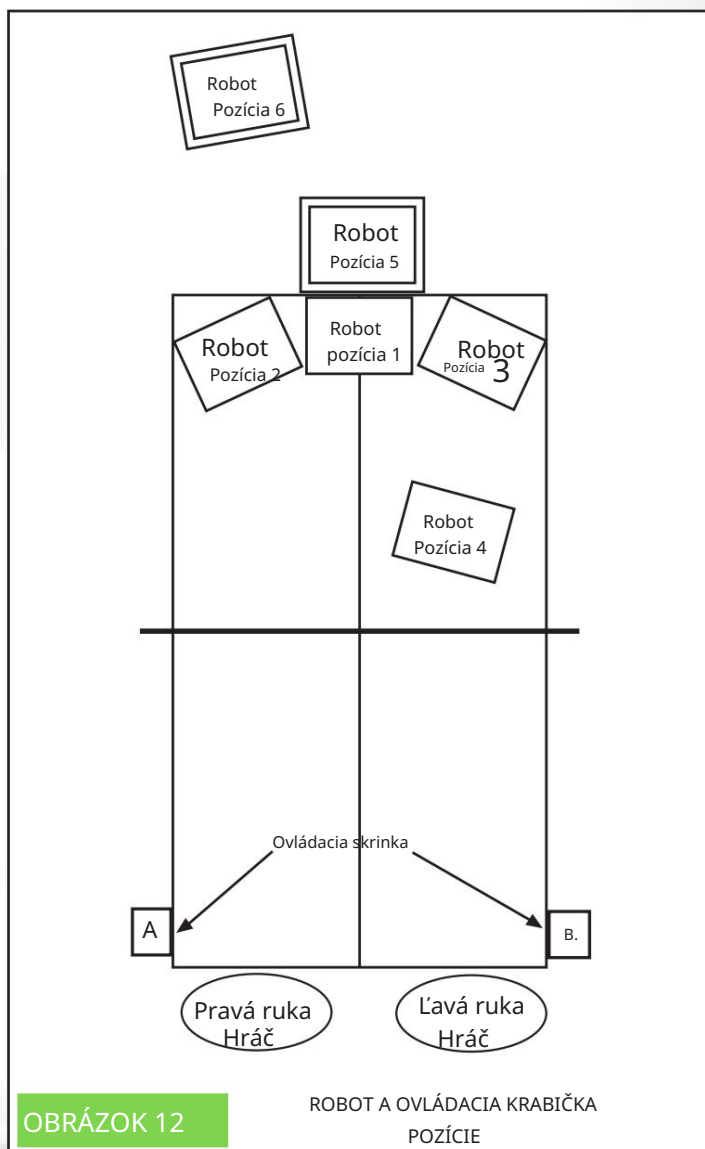
Okrem toho si musíte zakúpiť tienový predlžovací kábel s konektorom, aby ste predĺžili dĺžku prepojavacieho kábla z 3,3 na 6,7 metra. To umožní, aby ovládací skrinica zostala v dosahu prehrávača.

Tieto polohy sú len niektoré z možných, ale poskytnú vám dobrú predstavu o výhodách a nevýhodách umiestnenia robota na konkrétne miesto.

DÔLEŽITÁ POZNÁMKA: Aj keď rozsah oscilátora nemusí byť presný, ako je popísané na obrázku 2 na strane 7, keď sa robot nachádza v určitých polohách, mali by ste byť schopní experimentovaním nájsť správne nastavenia, ktoré umožnia doručenie loptičky cez akúkoľvek konkrétnu časť stola.

Obrázok 12 tiež znázorňuje ideálne polohy ovládacieho panela. Ak ste pravák, preferovaným umiestnením ovládacích prvkov je poloha A. Ak ste ľavák, preferovanou polohou je poloha B. Umiestnenie ovládacích prvkov v týchto navrhovaných polohách umožňuje, aby ovládacie prvky zostali v ľahkom dosahu voľnej ruky hráča.

Keďže hráč má na forhendovej strane dlhší dosah, odporúča sa umiestniť telo tak, ako je to znázornené. Prevažná väčšina hráčov na turnajovej úrovni používa bekhend na pokrytie približne jednej tretiny stola a forhend na pokrytie zvyšných dvoch tretín stola.



RÔZNE ÚPRAVY (IBA 2055)

NASTAVENIE VYROVNÁVANIA (IBA 2055)

Robo-Pong 2055 je navrhnutý tak, aby po pripnutí k stolu stál vodorovne. V správnej polohe (obrázok 13) sa podporné nohy CT umiestnia pod stôl a predná podporná doska CT sa nachádza na vrchu stola. Ak robot nestojí vodorovne, loptičky sa nebudú správne podávať. Ak k tomu dôjde, je potrebné vykonať určité úpravy vyrovnania. Prvým nastavením je vyrovnanie vrchnej časti stola umiestnením podložiek pod nohy stola, kým vrchná časť stola nebude vodorovná.

Ak sa tým robot nedostane do vodorovnej polohy, bude potrebné vykonať úpravy samotného robota. Podporné nohy sa dodávajú s 3 veľkosťami gumených koncoviek a 4 gumenými dištančnými podložkami, ktoré sa prispôbia rôznym hrúbkam dosiek stola a zabezpečia, aby stredový žľab zostal vodorovne. Gumové koncovky sú na vrchu označené hrúbkou stola, s ktorou sa používajú pre dosky s hrúbkou 13 mm (1/2"). Najdlhšia koncovka hrúbkou 19 mm (14 mm) a dodáva sa pred sa používa pre dosky s koncovka sa používa pre dosky ³ nainštalovanou doskou. Najkratšia s hrúbkou 25 mm (1").

Okrem týchto hrotov rôznych veľkostí sa na jemnejšie nastavenie používajú 4 gumené dištančné podložky. Jedna alebo dve z týchto dištančných podložiek (v závislosti od toho, koľko nastavenia potrebujete) sa umiestnia dovnútra gumených hrotov predtým, ako sa hroty umiestnia na koniec podporných nôh.

Ďalším dôvodom, prečo váš robot nemusí sedieť rovno, je to, že nie je správne usadený na polohovacej západke. Pri správnom usadení je oporná príruha zadného panela zarovnaná s polohovacou západkou, ktorá vyčnieva z hornej časti stredového žľabu alebo guľového vedra (pozri obrázok 14). Sériové číslo vášho robota sa nachádza na vrchnej časti tejto opornej príruby.

TIP: Ak je možné nastaviť úroveň polovice stola, na ktorej je robot, nezávisle od hráčskej polovice, môžete sa zámerne rozhodnúť mierne nakloniť polovicu stola, aby sa loptičky, ktoré skončia na stole, kotúľali do podnosov robota. Ak stôl vyrovnáte, uistite sa, že robot stojí vodorovne nastavením gumených koncoviek podľa vyššie uvedeného postupu. V takom prípade môže byť potrebné použiť gumenú koncovku o jednu veľkosť väčšiu ako je bežné a/alebo gumené podložky na vyrovnanie robota.

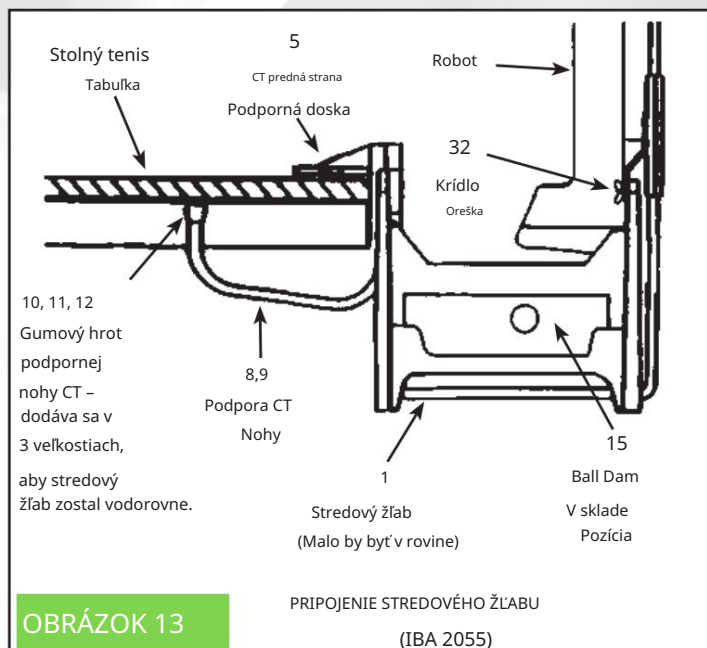
NASTAVENIE NAPÄTIA SIETE (IBA 2055)

Misky na vrátenie loptičiek by mali byť umiestnené na úrovni alebo tesne pod úrovňou vrchnej časti stola. Ak je napätie hlavnej siete príliš silné, misky sa vytiahnu do mierneho tvaru „V“ s horným okrajom misiek nad úrovňou vrchnej časti stola. Ak chcete túto situáciu napraviť, uvoľnite nastavovacie popruhy znázornené na obrázku 15, kým misky nebudú umiestnené vo vodorovnej polohe. Ak toto nastavenie nie je dostatočné, natiahnite sieť tak, že ju uchopíte oboma rukami a jemne ju od seba potiahnete, aby ste uvoľnili sieťovú tkaninu.

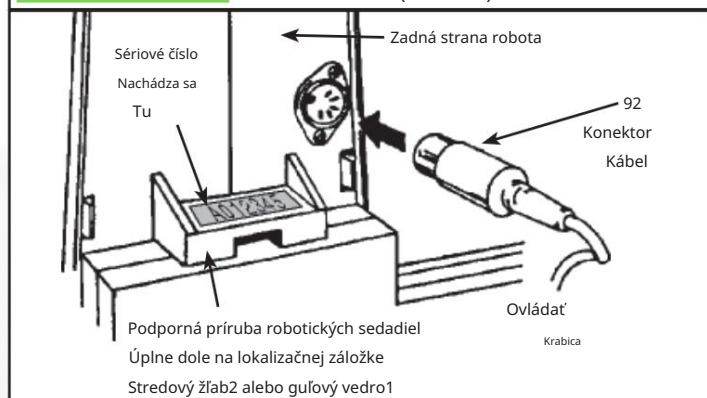
Pasca (čierna sieť s veľkými otvormi) spomaľuje vaše odrazy, takže sa ich zachytí viac. Veľkosť otvorov je o niečo menšia ako priemer lopty.

Tvrdé údery pretlačia loptu cez sieť a lopta sa zachytí medzi prepádiskom a hlavnou sieťou.

Keď sa pomaly odpaľované loptičky dostanú do kontaktu so sieťou, nemajú dostatočnú silu na to, aby cez ňu prešli, takže okamžite spadnú do misiek.

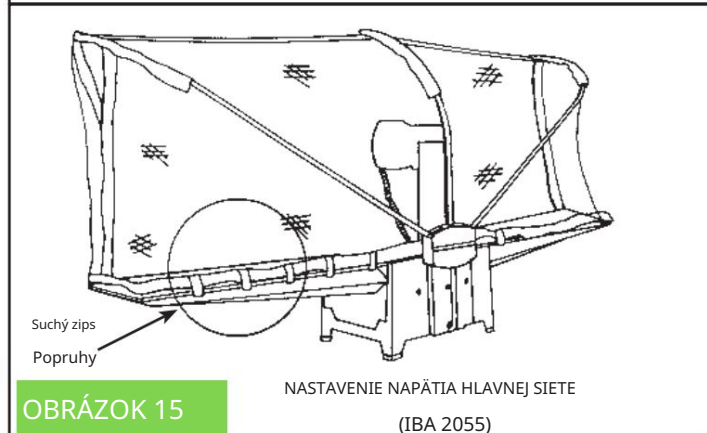


OBRÁZOK 13



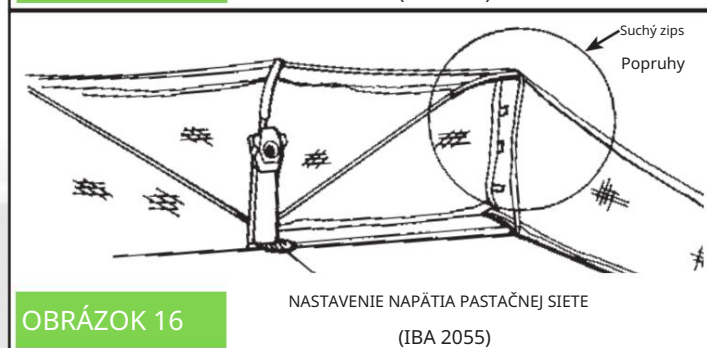
OBRÁZOK 14

ZAROVNENIE PODPERNEJ PRÍRUBY
& SÉRIOVÉ ČÍSLO (IBA 2055)



OBRÁZOK 15

NASTAVENIE NAPÄTIA HLAVNEJ SIETE
(IBA 2055)



OBRÁZOK 16

NASTAVENIE NAPÄTIA PASTAČNEJ SIETE
(IBA 2055)

Sieť na odpal sa zvyčajne voľne zavesuje, aby sa zvýšila jej schopnosť absorbovať energiu. Ak trénujete tvrdé úder, ako sú smeče alebo rýchle slučky, môžete zistiť, že pevnejšia sieť na odpal zachytí viac vašich úderov. Napätie siete na odpal sa nastavuje utiahnutím alebo uvoľnením suchých zipsov na bokoch siete (pozri obrázok 16).

Bočné siete blokujú boky stola a smerujú širokouhlé strely do hlavnej siete. Bočné siete majú na úzkom konci siete prišitý červený flexibilný pás. Tento flexibilný pás sa používa na priporenie bočnej siete buď k upínaciu mechanizmu siete stola (sieť, ktorá oddeľuje dve polovice stola – pozri obrázok 17), alebo k sponke, ktorá je pripojená k povrchu stola (pozri obrázok 18C). Okrem toho môžete upraviť napätie bočných sietí úpravou flexibilných pásov (pozri obrázky 18B a 18E).

Ak má sieťka na stôl upínaciu skrutku, prevlečte flexibilný pás bočnej siete cez hornú časť podpory siete a omotajte ho okolo upínacej skrutky, ako je znázornené na obrázku 17.

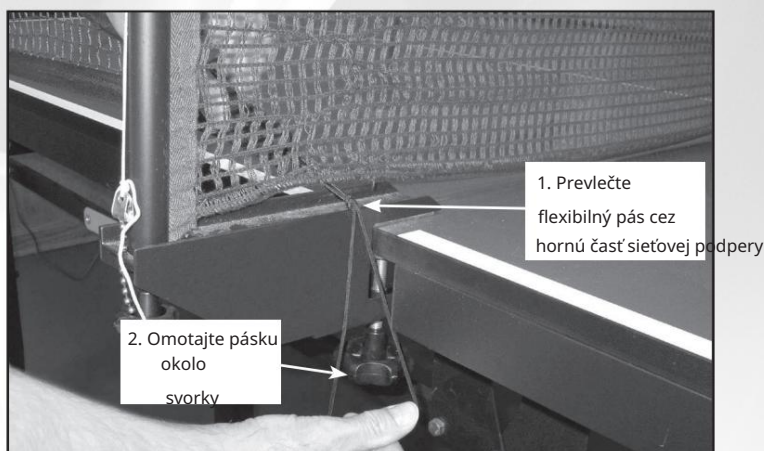
Ak vaša sieťka na stôl nemá upínaciu skrutku, použite plastové klipy, ktoré sú súčasťou balenia robota. Očistite povrch stola izopropylalkoholom pozdĺž bočnej čiar približne 3 – 7,5 cm pred sieťou na stôl. Po zaschnutí alkoholu odstráňte podkladovú vrstvu na spodnej strane klipu a pritlačte ho k vrchu stola pozdĺž bočnej čiar približne 2,5 cm od siete. Otvorený koniec klipu by mal smerovať od robota (18A).

Vytvorte uzol blízko stredu flexibilného pásu (18B). Vložte pás do spony v mieste uzla (18C). Bočná sieťka by mala vyzeráť ako 18D.

Pružné pásy boli navrhnuté tak, aby vo väčšine inštalácií poskytovali správne napnutie bočných sietí. Ak potrebujete väčšie napnutie na udržanie bočných sietí na mieste, jednoducho pás zauzlite, ako je znázornené na obrázku 18B, aby ste skrátili dĺžku pásu, a potom ho znova pripojte. Dávajte pozor, aby ste nikdy nepoužívali také veľké napnutie, aby ste hlavnú sieť neťahali dostatočnou silou na to, aby sa zdvihli misky na vrátenie loptičiek. Ak potrebujete menšie napnutie, môžete pás predĺžiť priviazaním vlasovej gumičky požadovanej veľkosti (k dispozícii v mnohých obchodoch) k flexibilnému pásu bočnej siete (pozri obrázok 18E).

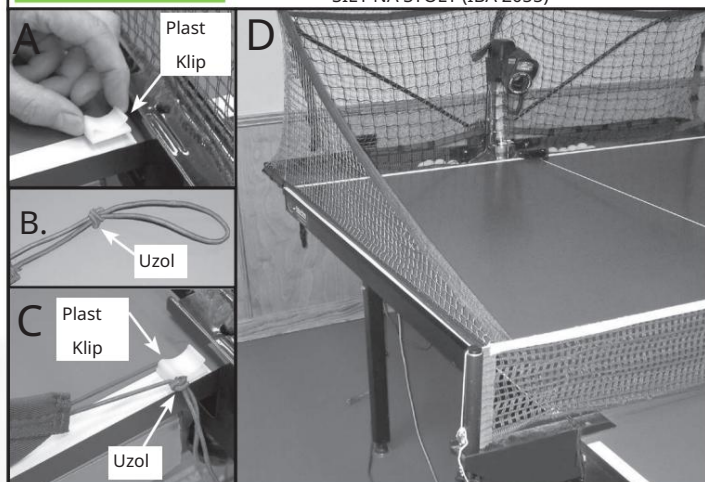
Pri prvom použití je sieťovina napnutá. Materiál sa časom sám uvoľní. Ak je medzi spodnou časťou bočnej siete a povrchom stola dostatočná medzera na to, aby sa cez ňu mohla prevrátiť loptička, mali by ste sieťku uvoľniť manuálne.

Obrázok 19A znázorňuje tento problém. Aj keď bola bočná sieť správne nainštalovaná, jej spodná časť je príliš vysoká, čo umožňuje, aby sa lopta kotúľala pod ňou. Pre nápravu jemne natiahnite sieťový materiál priamo nad problémovou oblasťou, kým sa dostatočne neuvolíni tak, aby spodný okraj siete bol tesne nad povrchom stola (pozri obrázok 19B).



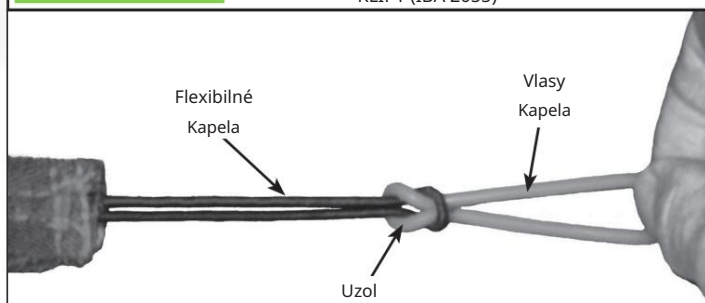
OBRÁZOK 17

PRIPÍNANIE BOČNEJ SIEŤE K SVORKE PRE
SIEŤ NA STOLY (IBA 2055)



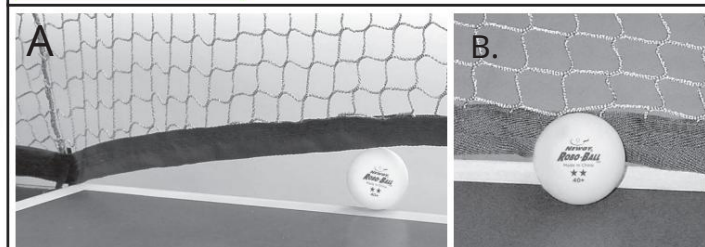
OBRÁZOK 18

Upevnenie bočnej siete pomocou plastu
KLIPY (IBA 2055)



OBRÁZOK 18E

PREDLŽUJÚCA BOČNÁ SIEŤ NA ZNÍŽENIE
NAPÄTIE (IBA 2055)



OBRÁZOK 19

NESPRÁVNA/SPRÁVNA MEDZERA PRE
BOČNÁ SIEŤ (IBA 2055)

VRTACIE SCHÉMY (VŠETKY MODELY)

Prečítajte si časť Režim vrtania (strana 9), kde nájdete stručné vysvetlenie, ako získať prístup k 64 vrtačkám, ktoré sú predinštalované s vaším robotom. V tejto časti je tiež vysvetlené, ako sa vrtačky nastavujú v ponuke Režim vrtania.

Cvičenia sú zoskupené v nasledujúcom poradí, aby pomohli nájsť cvičenie na tréning určitej úrovne hráča alebo konkrétneho aspektu stolného tenisu:

Číslo vrtačky	Popis
01–05	Cvičenia pre začiatočníkov
06–15	Cvičenia pre stredne pokročilých hráčov
16 – 20	Nácvik vrátenia podania
21–25	Cvikov s otočením dozadu
26–30	Náhodných cvičení
31–32	Cviky s vysokou loptou
	Cvičenia s postavami 33–40
41–45	Cvičenia s písmenami
46–50	Progresívne cvičenia pre začiatočníkov
51–55	Stredne pokročilé progresívne cvičenia
56–60	Cvičenia pre pokročilých hráčov
61–64	Cvičenia pre expertov

Prvých 32 cvičení (č. cvičení 01 – 32) je uzamknutých a používateľ ich nemôže prepísať. Posledných 32 cvičení (č. cvičení 33 – 64) je definovateľných používateľom a používateľ ich môže nahradiť. Ak chcete upraviť cvičenie, vytvoriť nové cvičenie alebo nahradiť cvičenie, pozrite si časť RP.2.PC začínajúcu na strane 28.

Cvičenia 33–45 a niekoľko ďalších tvoria písmeno alebo geometrický útvar, keď je miesto dopadu každej loptičky spojené čiarou. Tieto pomáhajú deťom učiť sa nielen stolný tenis, ale aj geometriu alebo abecedu. Taktiež im to uľahčuje zapamätanie si, kam na stole bude umiestnená ďalšia rana.

Cvičenia 46 – 55 ukazujú, ako sa dá postupne zvyšovať náročnosť zručností, aby študent zostal motivovaný a napredoval. Cvičenia 26 – 30 a niekoľko ďalších ukazujú, ako sa používa náhodnosť na udržanie myslenia a bdelosti študenta namiesto mechanického cvičenia na robote.

Mnohé cvičenia umiestňujú loptičky do stredných zón a pri strednej rýchlosti loptičiek, takže je relatívne ľahké ich odpaliť späť. Toto sa robí zámerne, aby si hráči pri vykonávaní týchto cvičení získali istotu. S rastúcimi zručnosťami alebo na prispôbenie cvičení hráčom, ktorí už majú pokročilejšie zručnosti, jednoducho zmeňte uhol hlavy, SPEED ADJUST a/ alebo WAIT ADJUST. Napríklad, ak sa vám trajektória zdá príliš vysoká, znížte uhol hlavy a zvýšte SPEED ADJUST pre cvičenie s nižšími trajektóriami, vyššími rýchlosťami loptičiek, aby loptičky dopadali hlbšie na stôl.

Toto funguje najlepšie na vrtačkách, ktoré majú jednu rýchlosť guľôčky. Cvičenia so širokým rozsahom rýchlostí loptičky, napríklad také, ktoré začínajú krátkym podaním s rýchlosťou 2 a potom hlbokým podaním s rýchlosťou 17, sa budú ťažšie upravovať bez toho, aby sa narušilo umiestnenie loptičky. Pre takéto cvičenia je najlepšie upraviť cvičenie v RP.2.PC (pozri stranu 28).

Všetky cvičenia sú napísané pre model 2055, ktorý je vycentrován na konci stola vo vodorovnej polohe. Skontrolujte, či je váš robot vo vodorovnej polohe a či je sieť stola nastavená podľa zákonných štandardov.

výšky 15 cm. Niektoré cvičenia zahŕňajú loptičky, ktoré sotva preletia sieťou stola. Ak robot nie je vodorovne alebo je sieť príliš vysoká, môže to spôsobiť, že tieto loptičky dopadnú na sieť a nedopadnú na správne miesto. Nesprávne miesta dopadu loptičiek sa dajú často ľahko opraviť miernym postrčením hlavy nahor alebo nadol podľa potreby. Taktiež sa uistite, že trecí blok (79) a výstupné koleso (78) sú čisté, aby rýchlosť loptičiek fungovala správne.

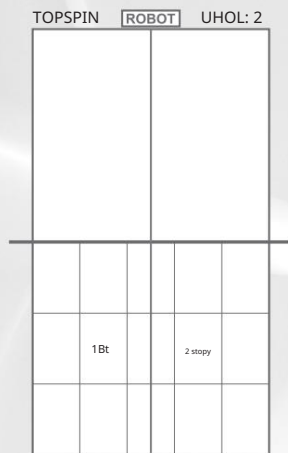
Majitelia robotov Robo-Pong 1055 budú musieť upraviť vrtačky v závislosti od toho, kde svojho robota na povrchu stola umiestnia. Väčšinu uhlov hláv uvedených pre vrtačky bude potrebné upraviť, pretože výška hlavy robota 1055 na stole je vyššia ako u robota 2055. Na úpravu existujúcich vrtačiek alebo vytvorenie nových, špeciálne prispôbených jedinečným vlastnostiam robota 1055, použite program RP.2.PC (strana 28).

Jedným zo spôsobov, ako môže majiteľ robota 1055 znížiť počet úprav, je namontovať robot 1055 do robotického vrtačky Robo-Caddy a umiestniť robotickú vrtačku Robo-Caddy zarovnanú so stredovou čiarou a tesne za koncovou čiarou stola (pozri polohu 5, obrázok 12 na strane 18). Upravte robotickú vrtačku Robo-Caddy tak, aby bol výstupný otvor robota približne 96 cm od podlahy. Toto sa bude približovať polohe hlavy robota 2055 a vrtačky by mali s niekoľkými úpravami fungovať správne.

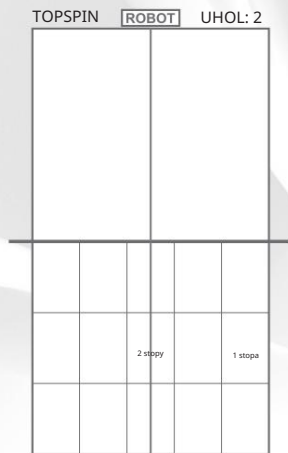
Nasledujúce diagramy cvičení poskytujú používateľovi rýchly prehľad o počte guľôčok vo vrtačke, o tom, kde je každá guľôčka umiestnená a o tom, aké údery a ďalšie techniky má vrtačka posilniť. Sú užitočným zdrojom pri výbere vrtačky a mali by ste ich mať blízko robota pre rýchlu orientáciu.

Tu je legenda k označeniam použitým v diagramoch: Tučné čísla označujú podania – loptička sa odrazí prvá na strane robota. Jednoduché čísla označujú návraty – loptička sa odrazí prvá na strane hráča.

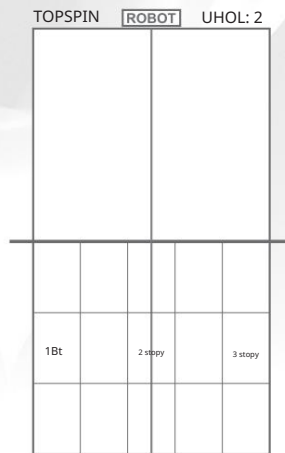
Notácia	Vysvetlenie
je	Poradie, v akom sa loptičky hádzajú (1 je 1, 2, 3, prvá loptička, 2 druhá loptička atď.)
B	Úder bekhendom
F	Forhendový úder
F/B	Buď forhend alebo bekhend (podľa výberu hráča)
t	Úder s topspinom (slučka, protiútok, blok, smeč atď.)
b	Záber s piruetou (tlačenie, sekanie, pustenie atď.)
f	Flip – útok s topspinovým obratom pri krátkom podaní
Úder f/b	Flip alebo backspin (podľa výberu hráča)
c	Stred – forhend zo stredy stola
Široká	– lopta preletí cez postrannú čiaru
takže	Step Out – forhend z bekendu s pivotovou prácou nôh
!	POZOR! Používa sa, keď sú dvaja alebo viac možností pre konkrétnu loptičku. Napríklad, 2Bt! a 2Ft! by znamenali VENUJTE POZORNOSŤ, pre druhú loptičku to môže byť buď forhend, alebo bekhend a vy ho vrátite úderom s topspinom.
~	Premenlivý počet loptičiek hodených na jedno miesto. Napríklad, 4–6Bt by znamenalo, že počnúc loptou č. 4 sa 1 až 3 lopty hodia do bekendu predtým, ako sa lopta hodí na ďalšie miesto.



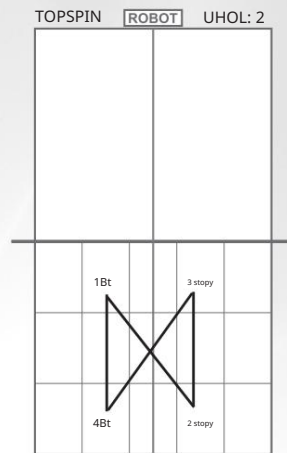
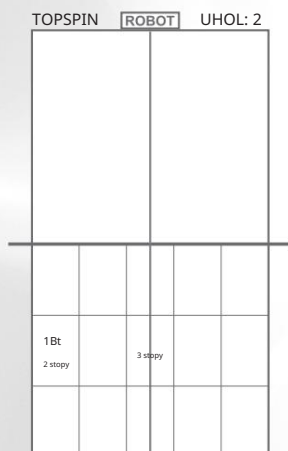
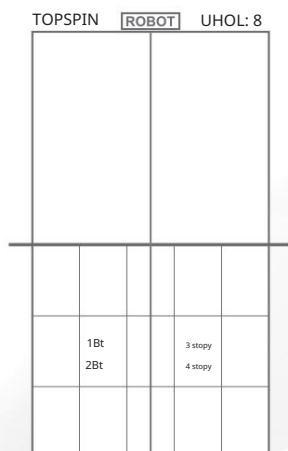
01 BF Začiatočník



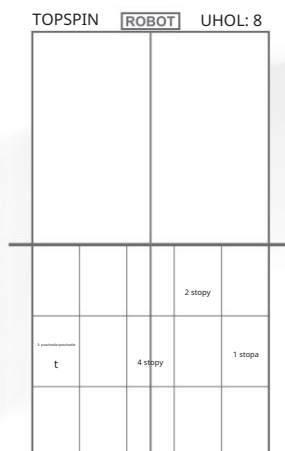
02 F-Fc Začiatočník



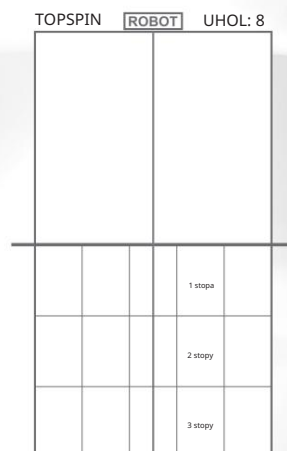
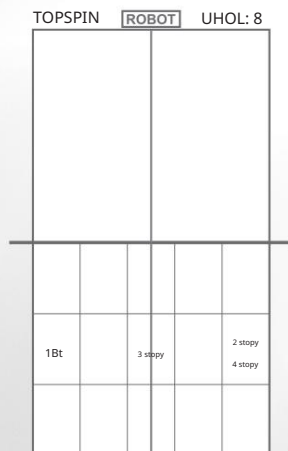
03 B-Fc-F Začiatočník

04 Začiatok presýpacích hodín -
nerv05 Falkenberg
Začiatočník

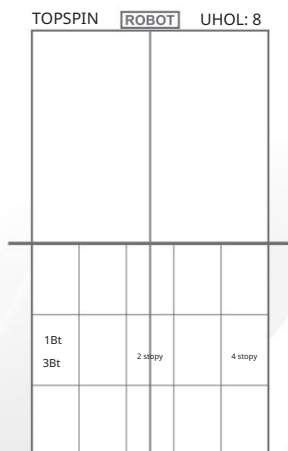
06 2B-2F



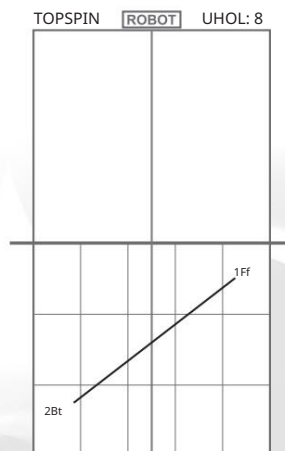
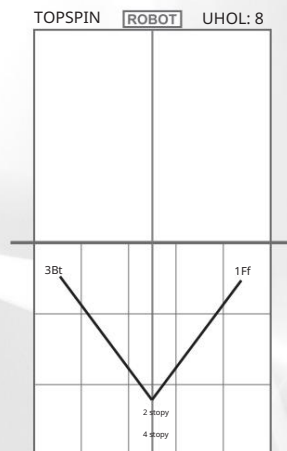
07 F-Fc-B alebo Fso-Fc

08 F
Krátke-Stredne-Dlhé

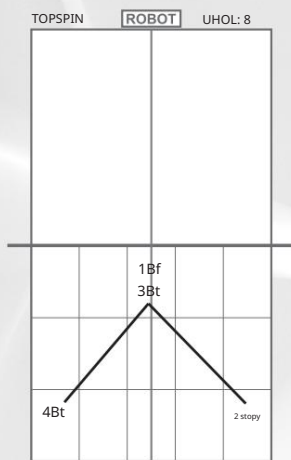
09 BF-Fc-F



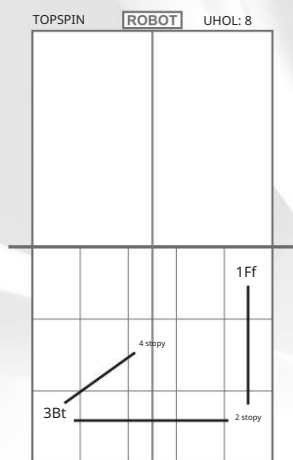
10 B-Fc-BF

11 Lomka dopredu
TS

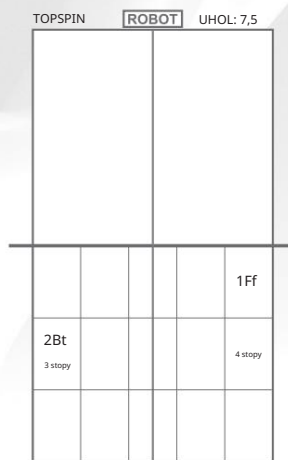
12 V



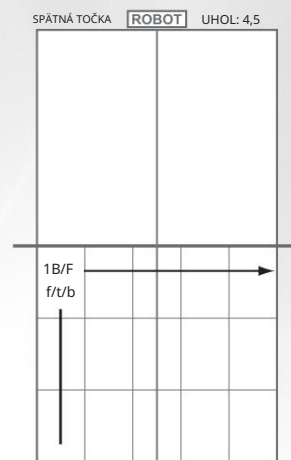
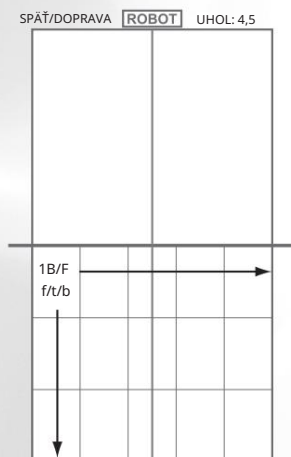
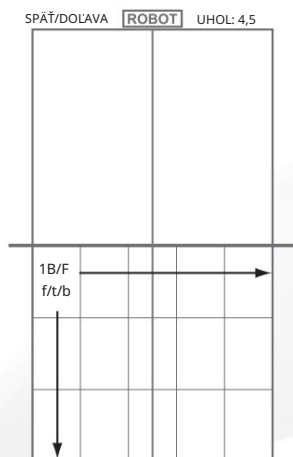
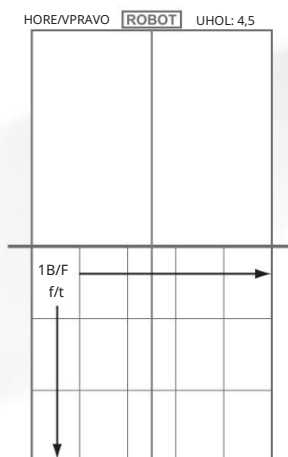
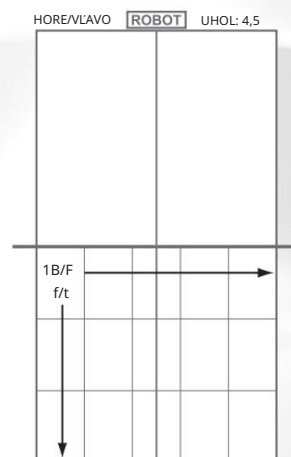
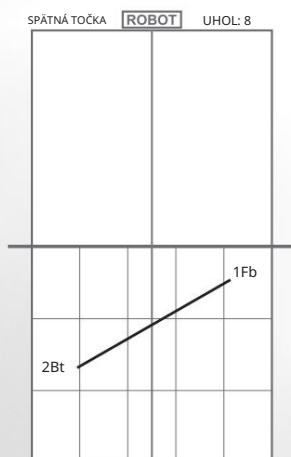
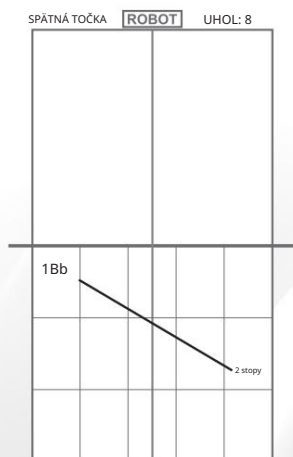
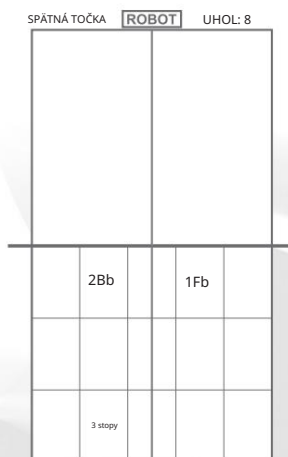
13 Strecha



14 Hák



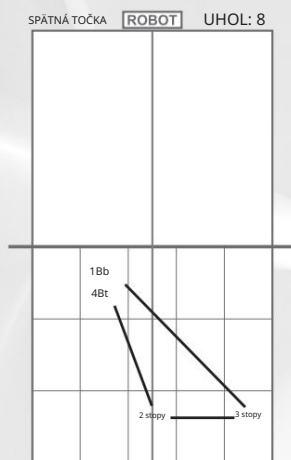
15 Falkenberg Slash

16 Podanie s backspinom
Návrat17. Zadné pravé podanie
Návrat18. Ľavý zadný servis
Návrat19 Podanie vpravo hore
Návrat20 Podanie zľava hore
Návrat21 Lomka dopredu
BS22 Spätné lomenie
BS

23 Fb-Bb-F

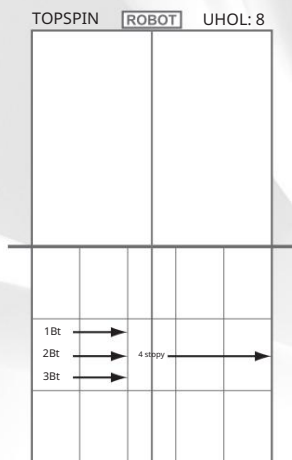


24 Z

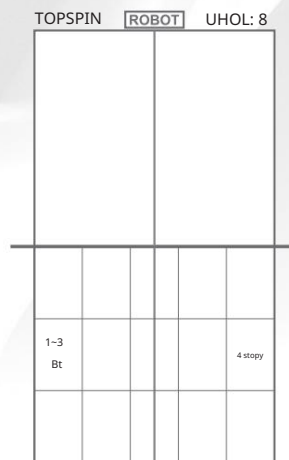


25 Tupouhý trojuholník

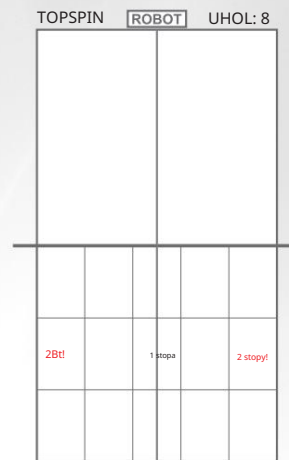
Príklad smeru hodinových ručičiek



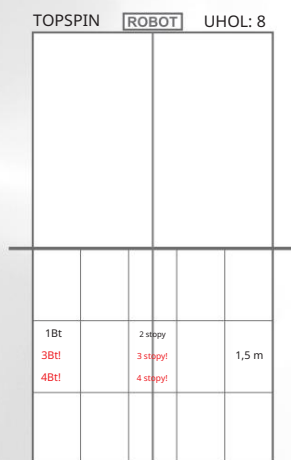
26 3B-1F Náhodné



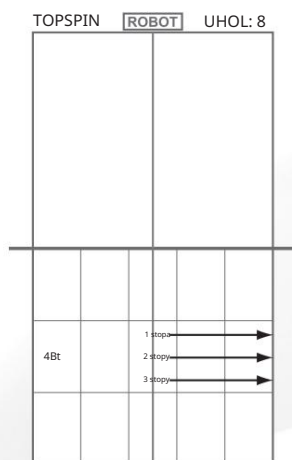
27 1~3B-1F



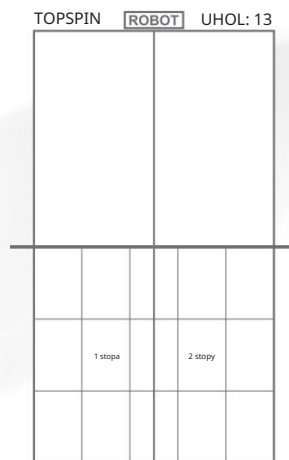
28 Fc-B alebo F



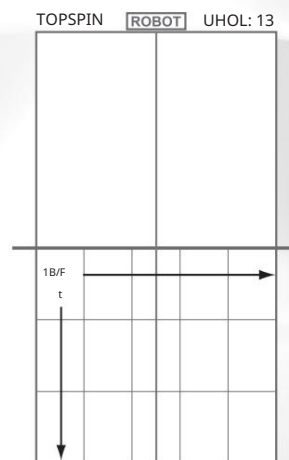
29 B-Fc-B alebo Fc-B alebo Fc-F



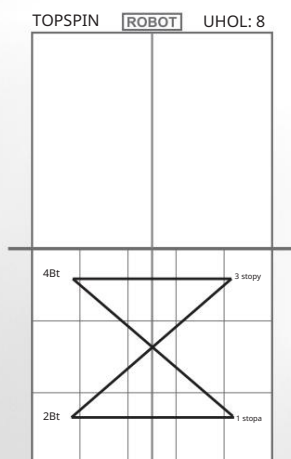
30 3F Náhodné-B



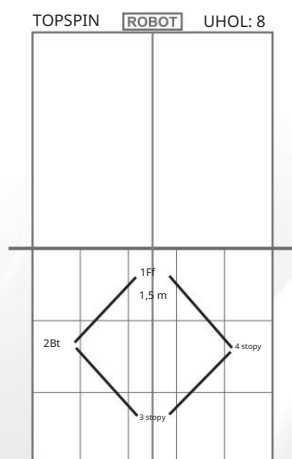
31 F Smash Pattern vs High Ball



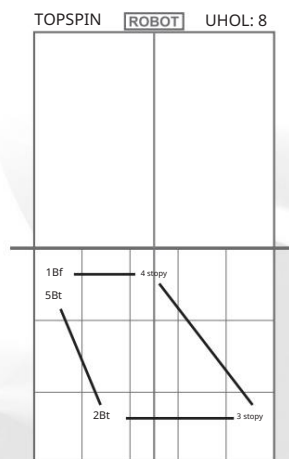
32 F/B Smash Náhodné vs. vysoké Lopta



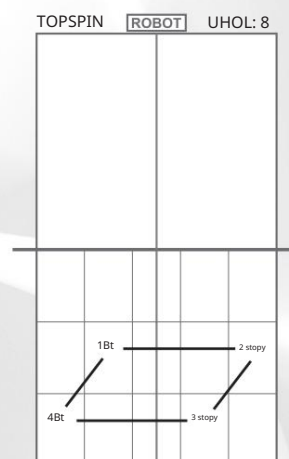
33 Vert presýpacích hodín



34 diamantov proti smeru hodinových ručičiek

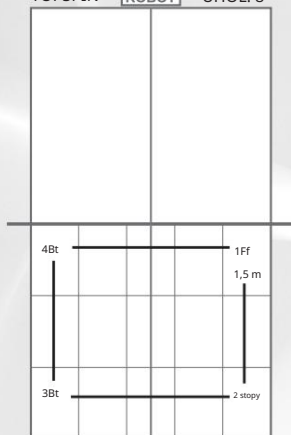


35 Trapézový proti smeru hodinových ručičiek



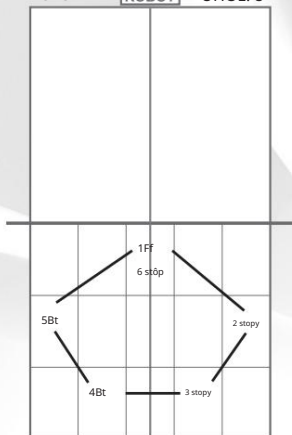
36 Rovnobežník ČV

TOPSPIN [ROBOT] UHOL: 8



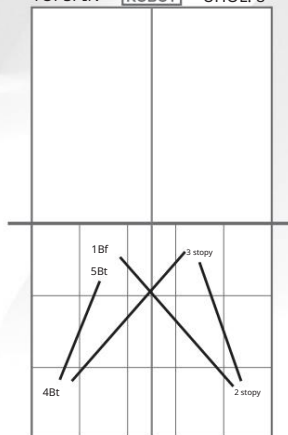
37 Obdĺžnik v smere hodinových ručičiek

TOPSPIN [ROBOT] UHOL: 8



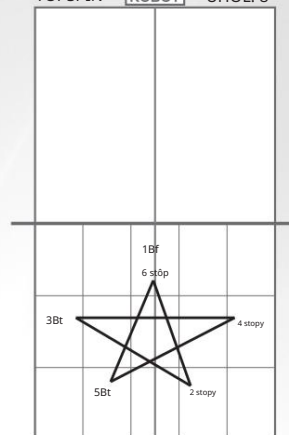
38 Pentagon CW

TOPSPIN [ROBOT] UHOL: 8



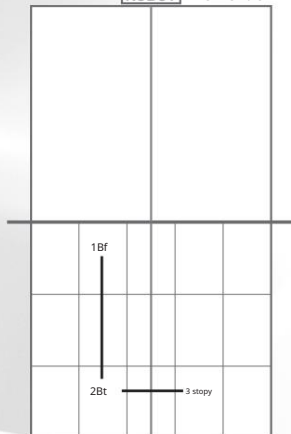
39 Antiparalelné-gram

TOPSPIN [ROBOT] UHOL: 8



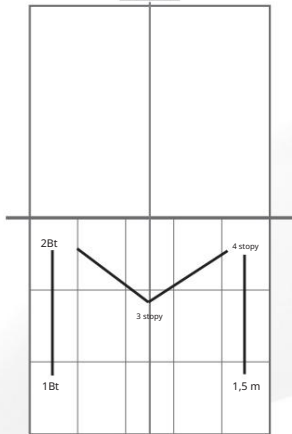
40 hviezdíček

TOPSPIN [ROBOT] UHOL: 8



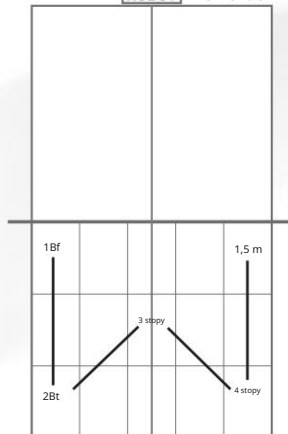
41 L

TOPSPIN [ROBOT] UHOL: 8



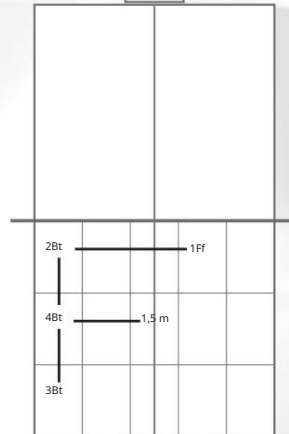
42 M

TOPSPIN [ROBOT] UHOL: 8



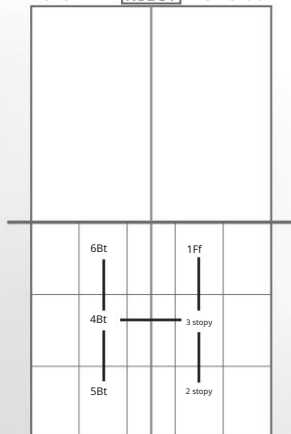
43 W

TOPSPIN [ROBOT] UHOL: 8



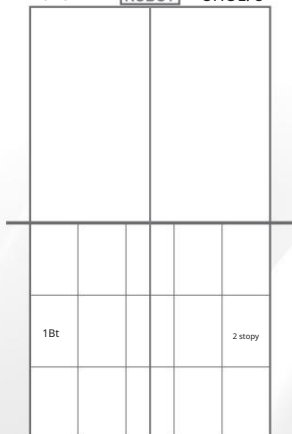
44 F

TOPSPIN [ROBOT] UHOL: 8



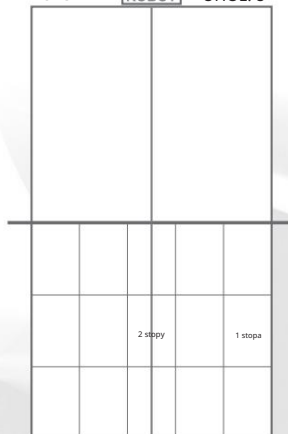
45 H

TOPSPIN [ROBOT] UHOL: 8



46 BF

TOPSPIN [ROBOT] UHOL: 8



47 F-Fc

TOPSPIN [ROBOT] UHOL: 8



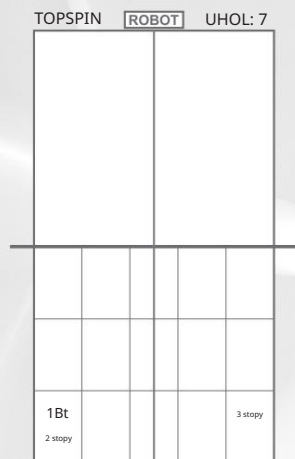
48 2F-B-Fc

TOPSPIN		ROBOT		UHO! 8	
1Bt					
2 stopy					4 stopy
3Bt					

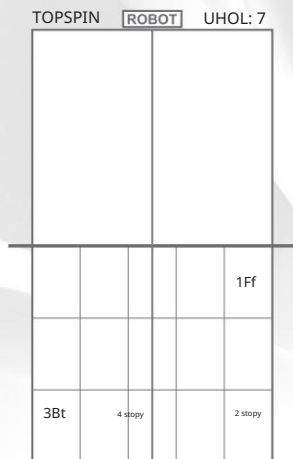
TOPSPIN	ROBOT	UHOL: 8
1Bb!	→ 1Fb!	→
		2 stopy

[illegible]

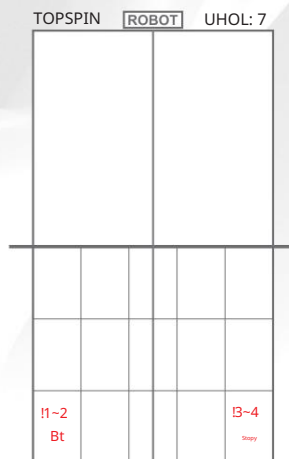
TOPSPIN		ROBOT		UHOL: 8	
1Bt				3 stopy	
2 stopy					



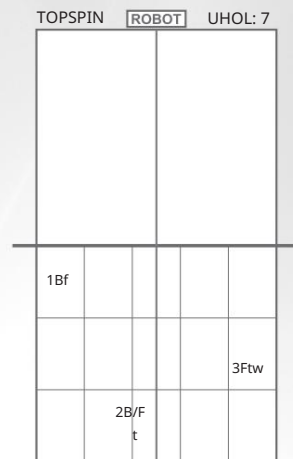
61 Falkenberg
Expert



62 Ff-FB-Fc Expert



63 2B-2F Expert



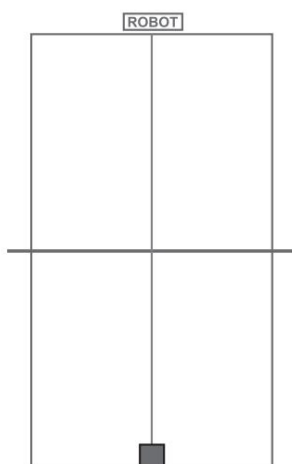
64 Bf-B/Fc-Fw
Expert

CIEĽ KALIBRÁCIE RÝCHLOSTI (VŠETKY MODELÝ)

Prečítajte si, prosím, vysvetlenie funkcie SPEED CALIB (KALIBÁCIA RÝCHLOSTI) na strane 13. Skopírujte túto stranu a potom z nej vystrihnite tento cieľ. Prípadne, namiesto kopírovania cieľa, môžete jednoducho vystrihnúť štvorec s rozmermi 15 x 15 cm z kusu papiera a použiť ho ako cieľ.

Kalibračná cieľová rýchlosť pre Robo-Pong 2055

Pred kalibráciou rýchlosti kalibrujte osciláciu a vyčistite výstupné koleso a trecí blok. Skontrolujte tiež, či sú zásobníky robota v rovine. Vyrežte tento cieľ. Umiestnite spodný okraj cieľa pozdĺž koncovej čiary stola a vycentrujte značky cieľa pozdĺž stredovej čiary stola. Na pripevnenie cieľa na mieste môžete použiť krátky prúžok pásky:



Nastavte uhol hlavy na 8 a rotáciu na hornú rotáciu. Stlačte tlačidlo Menu na ovládacej skrinke. Vyberte SETUP a potom vyberte SPEED CALIB. Stlačte žlté tlačidlo TEST. Robot hodí 5 loptičiek na cieľ. Všimnite si, kde tieto loptičky dopadnú vzhľadom na cieľ. Ak loptičky dopadnú na cieľ, kalibrácia rýchlosti nie je potrebná. Ak loptičky nedosiahnu cieľ, skúste najskôr mierne upraviť uhol hlavy. Ak dokážete dosiahnuť, aby loptičky zasiahli cieľ pomocou uhlov od približne 7,75 do 8,25, kalibrácia nie je potrebná. Ak nastavenie uhla hlavy nefunguje, upravujte hodnotu SPEED CALIB, kým loptičky nedosiahnu cieľ. Ak loptičky dopadnú za cieľ, znížte hodnotu SPEED CALIB, kým loptičky nedosiahnu cieľ; ak nedosiahnu cieľ, zvýšte hodnotu.

RP.2.PC PROGRAM (VŠETKY MODELY)

POZNÁMKA: RP.2.PC bol navrhnutý, testovaný a podporovaný iba v systéme Windows 10 (64-bitový/32-bitový). RP.2.PC nebol navrhnutý a nie je podporovaný na žiadnej inej platforme ako Windows 10.

Softvérová aplikácia RP.2PC pre roboty série 1055/2055 ponúka intuitívne zobrazenie, ktoré urýchľuje vytváranie cvičení, takže si môžete rýchlo prispôbiť svoje vzory a rýchlo sa vrátiť k tréningu. Všetky cvičenia sa ukladajú do databázy, takže existuje iba jeden súbor, do ktorého si môžete cvičenia vyvolať alebo uložiť.

Súbor je k dispozícii iba na stiahnutie. EXE súbor na inštaláciu RP.2.PC nájdete na stránke <http://www.newgy.com/support-downloadable-instructions-manuals.aspx>. Súbor s veľkosťou 74 MB obsahuje rozhranie RP.2.PC, balík ovládačov USB a balík .NET frameworku pre prípad, že by váš systém potreboval aktuálnu verziu. Postup po stiahnutí je uvedený nižšie:

STIAHNUTIE A PREVÁDZKA RP.2.PC

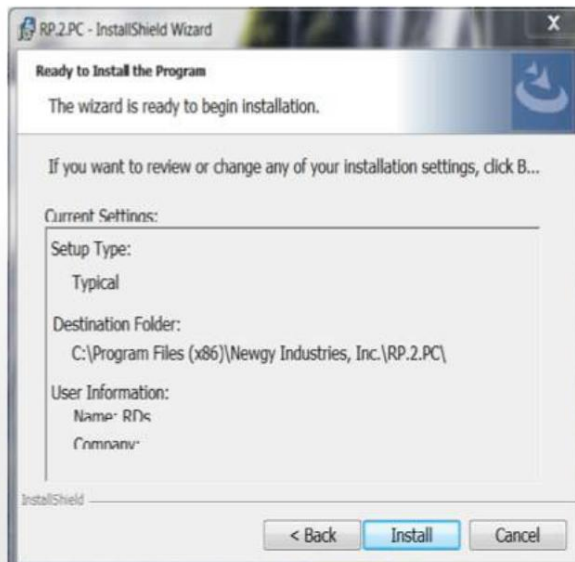
Toto je ikona inštalácie; dvojité kliknutím na ňu sa spustí inštalácia.



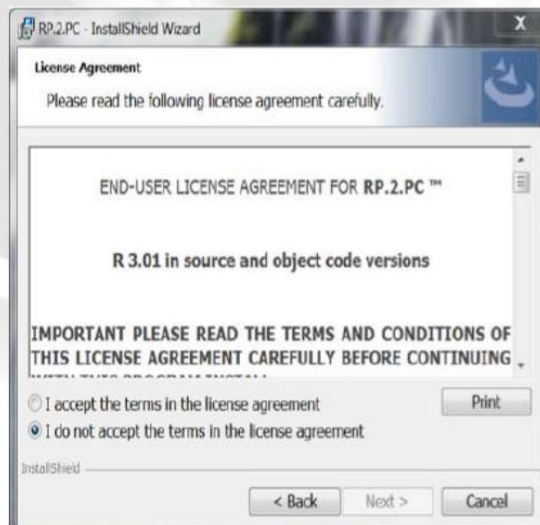
Prvá stránka inštalácie; kliknite na tlačidlo „ĎALEJ“.



Strana 2 je adresár súborov RP.2.PC, kliknite na tlačidlo „INSTALL“ (INŠTALOVAŤ).



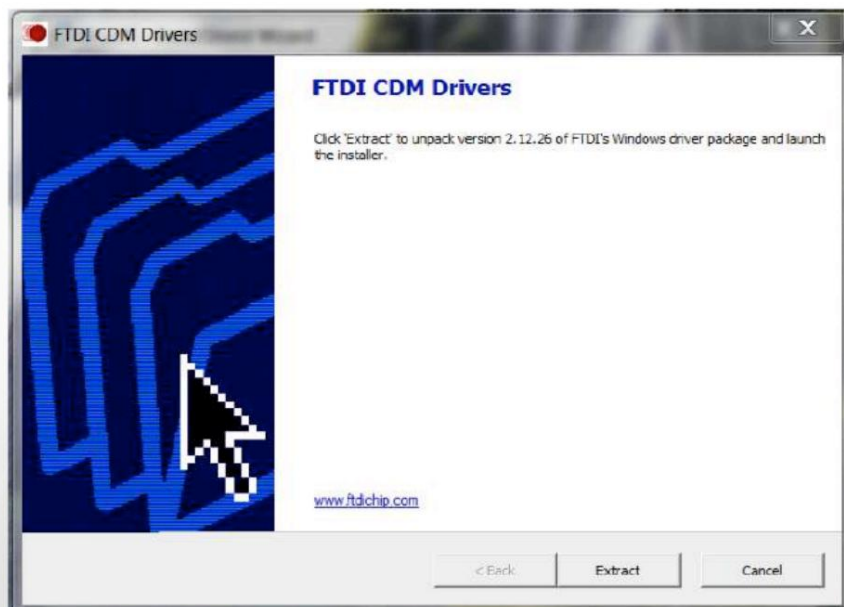
Licenčná zmluva s koncovým používateľom pre RP.2.PC; kliknite na tlačidlo „SÚHLASÍM“ a potom na tlačidlo „ĎALEJ“.



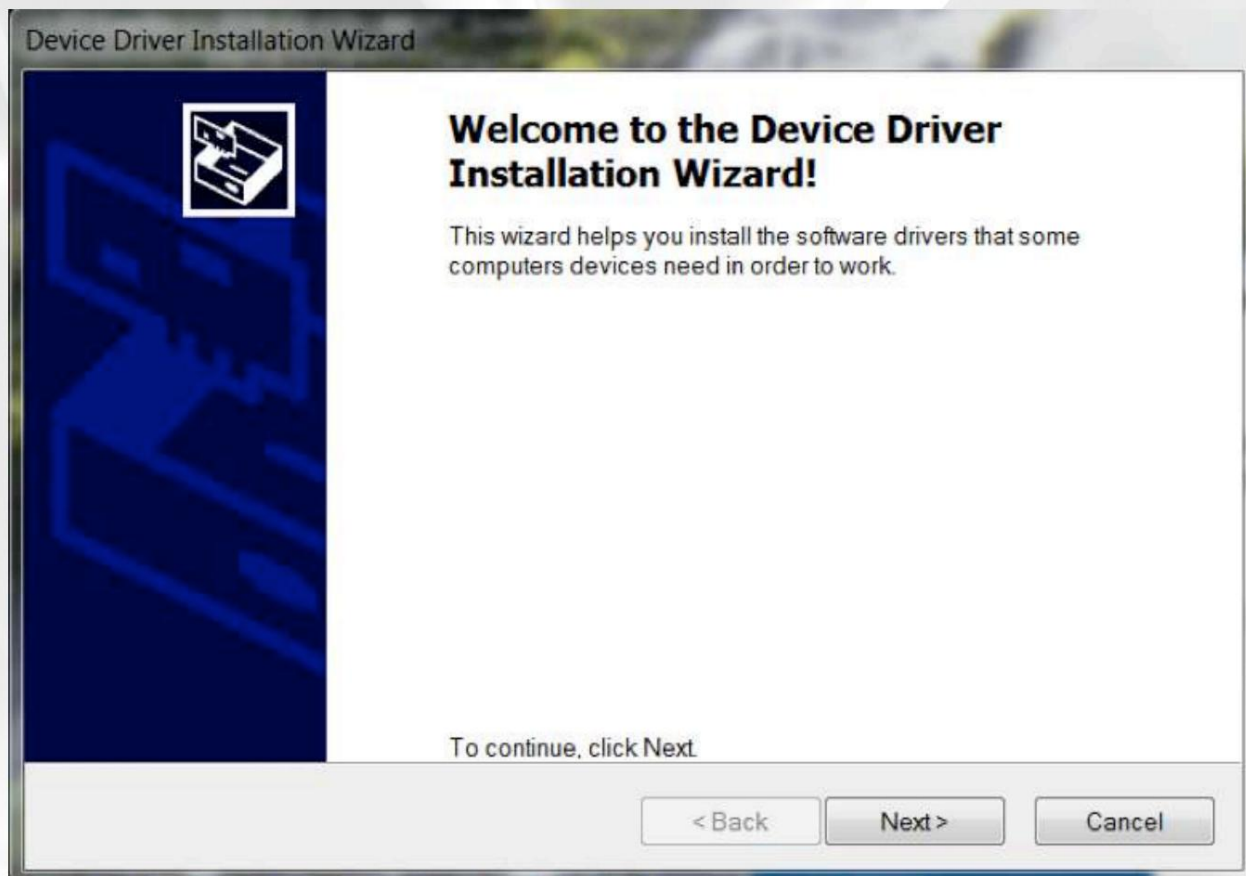
Na poslednej stránke nastavenia RP.2.PC kliknutím na tlačidlo „Dokončiť“ dokončíte inštaláciu alebo sa môže zobrazíť výzva na inštaláciu ovládača USB v prípade systémov, ktoré vyžadujú najnovšie ovládače.



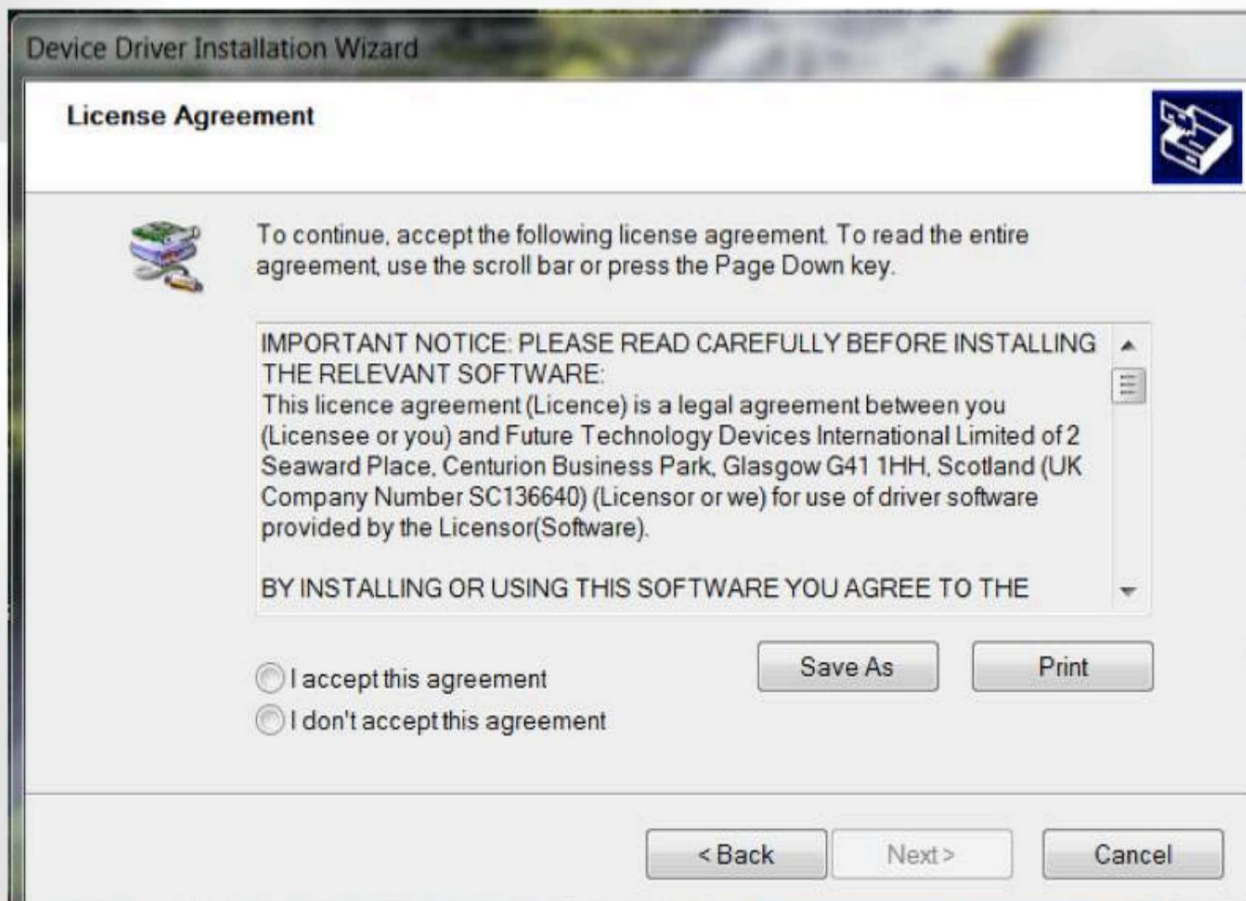
Kliknite na tlačidlo „EXTRAKTOVAŤ“ a získajte najaktuálnejšie súbory ovládača.



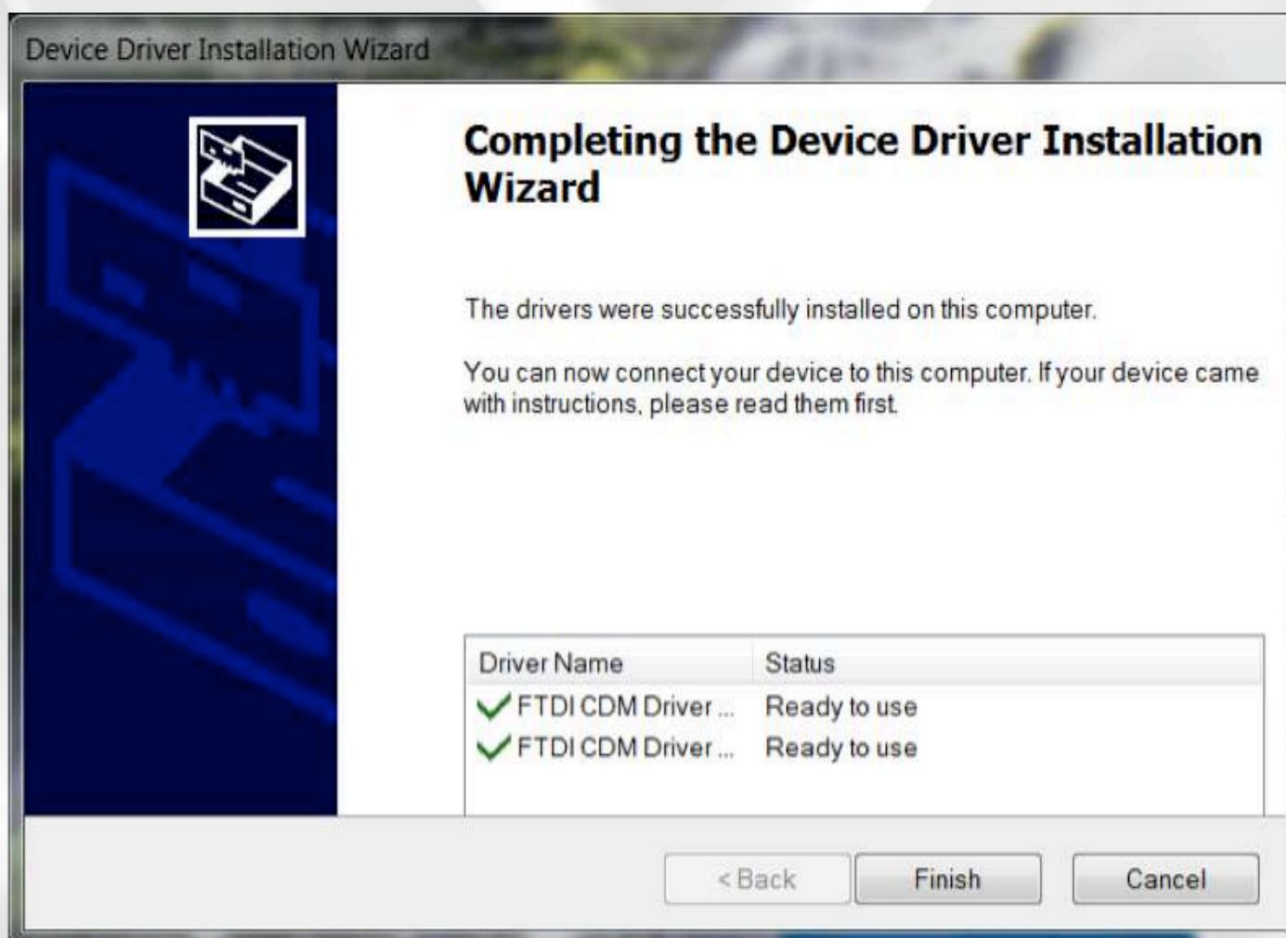
Sprievodca ovládačmi načíta ovládače, kliknite na tlačidlo „ĎALEJ“.



Licenčná zmluva koncového používateľa pre ovládače, kliknite na tlačidlo „SÚHLASÍM“ a potom na tlačidlo „ĎALEJ“.

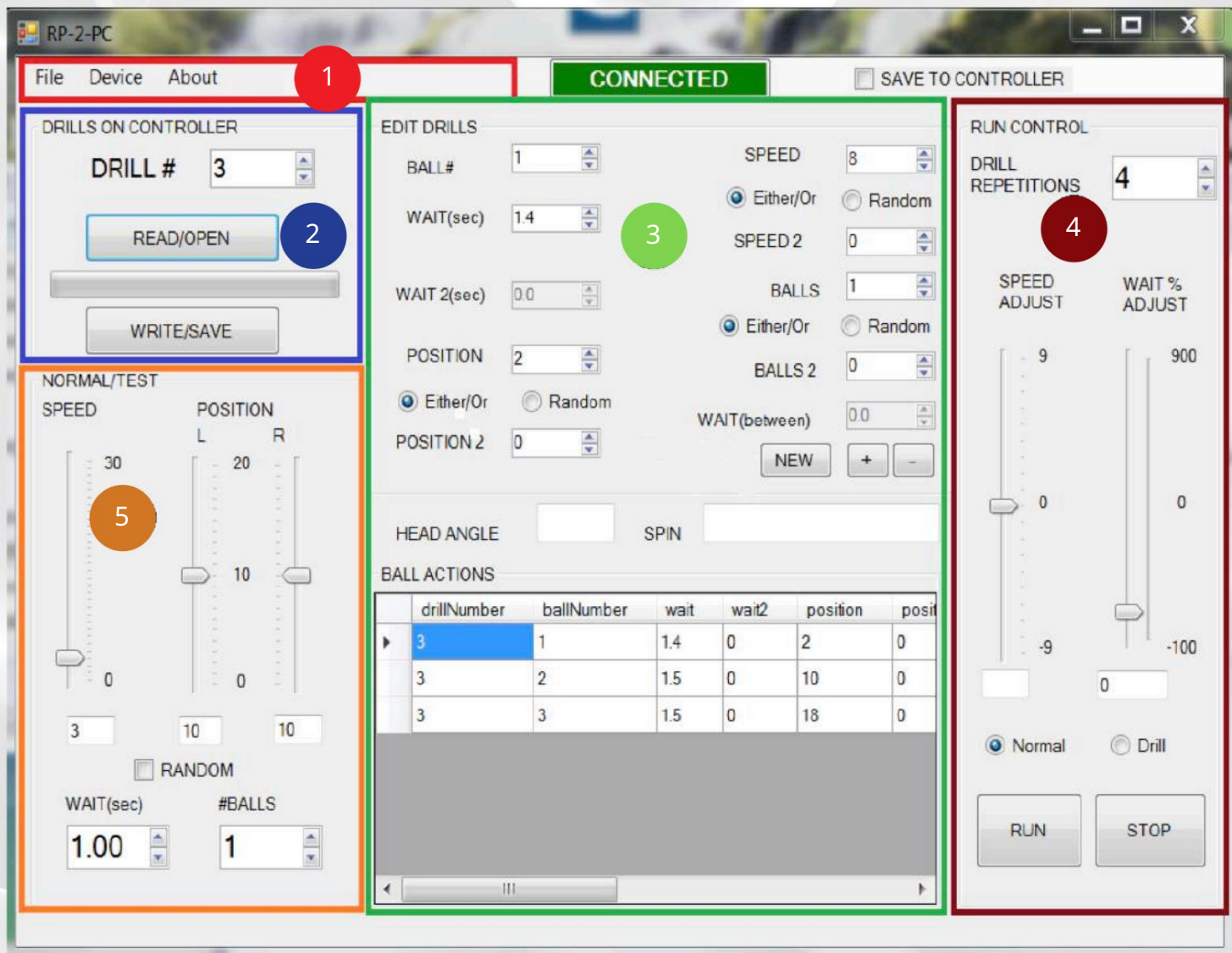


Toto je posledná stránka inštalácie. Po kliknutí na tlačidlo „DOKONČIŤ“ sa obrazovka zatvorí a aplikácia RP.2.PC sa vráti na svoju prvú stránku.



Vyberte si preferovaný jazyk a otvorí sa rozhranie RP.2.PC!





#1 – ČERVENÁ oblasť je štandardná rozbaľovacia oblasť s tromi položkami;

- Súbor – Exportovať / Importovať / Ukončiť
- Zariadenie – Automatické pripojenie/odpojenie
- O nás – Autorské práva 2017 Newgy Industries Inc. Verzia R3.01

#2 – MODRÁ oblasť je miesto, kde je možnosť vybrať, otvoriť/čítať alebo zapisovať/ukladať vrtáčku. Všetky nové vrtáčky po uložení zobrazia číslo novej vrtáčky v tejto oblasti.

#3 – ZELENÁ oblasť zobrazuje všetky hodnoty loptičky v cvičení alebo keď vytvárate nové cvičenia, tu určujete umiestnenie, rýchlosť a časy čakania medzi loptičkami.

V oblasti Akcie s loptičkami sa zobrazia všetky loptičky vo vybranom cvičení z oblasti č. 1 a bude sa zapíňať pri pridávaní nových loptičiek do cvičenia.

#4 – TMAVO ČERVENÁ oblasť predstavuje OVLÁDACIE PRVKY na ovládanie vrtáčky vybranej v oblasti #1 (OVLÁDAČ VRÁTKY) alebo umožňuje ovládanie pre oblasť #5 (NORMÁLNE/

TEST) spustenia a zastavenia počas používania RP.2.PC. Po stlačení tlačidla RUN sa uzamkne, kým sa nevyberie tlačidlo STOP. Pred použitím tejto funkcie je potrebné vybrať režim DRILL alebo NORMAL.

#5 – ORANŽOVÁ oblasť slúži na ovládanie rýchlosti lopty, oscilácie a zapnutie alebo vypnutie náhodného režimu v režime Normal/Test v režime RP.2.PC.

PÍSANIE NOVÝCH ALEBO ÚPRAVA CVIČENIA

Pomocou RP.2.PC môžete vytvárať nové cvičenia alebo upravovať cvičenia, ktoré sú predinštalované v ovládacom paneli. Prvých 32 nie je možné upravovať, sú iba SPUSTENÉ. Cvičenia 33-64 MUSIA obsahovať rovnaký počet guľôčok, hoci všetky hodnoty sa môžu zmeniť.

NOVÉ vytvorené cvičenia sa uložia do rovnakej databázy ako 1-64, takže prvé NOVÉ cvičenie bude mať číslo 65 a môže mať 6 guľôčok. Cvičenia s číslom 65 a viac sa nikdy nezapíšu do ovládacieho panela a spustia sa iba vtedy, keď je robot 1055/2055 pripojený k počítaču.

Ak chcete opustiť režim PC / RP.2.PC, vyberte v rozbaľovacej ponuke Súbor možnosť UKONČIŤ a dvakrát stlačte tlačidlo OK/MENU na ovládacom paneli.

Ak chcete zobraziť hodnoty pre ľubovoľný tréning, vyberte ČÍSLO CVIČENIA v časti CVIČENIA NA OVLÁDAČI (oblasť č. 2) a potom kliknite na tlačidlo ČÍTAŤ/OTVORIŤ. Polia v sekcii UPRAVIŤ CVIČENIA sa vyplnia hodnotami pre prvú loptičku. V oblasti AKCIE LOPTIČKY sa zobrazí každá loptička a všetky jej hodnoty.

Ak ste zmenili hodnotu v cvičeniach 33-64 a chcete spustiť cvičenie s touto hodnotou, stačí nastaviť opakovania cvičenia v oblasti č. 4, vybrať možnosť ZAPÍSAŤ/ULOŽIŤ a potom vybrať SPUSTIŤ. Pomocou tlačidla ZAPÍSAŤ/ULOŽIŤ bude cvičenie uložené, kým sa riadiaca jednotka nevypne. Ak chcete zmenou nahradiť pôvodnú hodnotu cvičenia, vyberte možnosť ULOŽIŤ DO OVLÁDAČA.

Prvým krokom pri vytvorení nového vrtáka by bolo kliknúť na tlačidlo NOVÝ v oblasti UPRAVIŤ VVÁŽKY (č. 3). Týmto sa všetky hodnoty v poliach nastaví na minimum, takže sa môžete pomocou šípok nahor dostať na požadovanú hodnotu a NOVÝ VVÁŽOK na ďalšie číslo v databáze.

Nastavte UHOL HLAVY a OTOČENIE; ide o manuálne nastavenia, ale slúžia ako pripomienka, aby vrtáčka fungovala podľa návrhu/zámeru.

Takže pre loptičku č. 1 – pohybujúcu sa doprava, môžete nastaviť rýchlosť loptičky (0 – 30). Ak v časti Rýchlosť vyberiete možnosť Bud/Alebo a RÝCHLOSŤ 2 necháte na hodnote 0, prvá loptička bude nastavená len na vybranú rýchlosť. Ak je Rýchlosť 2 nastavená na hodnotu (1 – 30), potom prvá loptička môže mať hodnotu nastavenú buď na RÝCHLOSŤ, alebo na RÝCHLOSŤ 2.

Každý tréning začína 3-sekundovým nábehom motora rýchlosti lopty, takže pre loptu č. 1 (B1) by ďalšou vytvorenou hodnotou bol čas čakania (WAIT) pred hodom lopty č. 2 (B2). Ak chcete mať nastavený čas, nechajte WAIT 2 na hodnote 0,00. Pre variabilný čas čakania pridajte do WAIT 2 hodnotu, ktorá je nižšia alebo vyššia ako v Wait. Zhoda hodnôt v WAIT a WAIT 2 má rovnaký účinok, ako keby bola hodnota 0,00 v WAIT 2.

VŽDY pamätajte, že ak je rýchlosť nasledujúcej loptičky nižšia ako rýchlosť predchádzajúcej, koliesko rýchlosti loptičky bude potrebovať viac času na spomalenie ako na zrýchlenie. Taktiež, ak sú POZÍCIE medzi loptičkami ďaleko od seba, môže byť lepšie mať dlhší ČAKACÍ ČAS, aby ste sa uistili, že hlava je nastavená pred odoslaním ďalšej loptičky.

Nastavenie POZÍCIE (0-20) určuje miesto pristátia a máte dve možnosti na nastavenie týchto polôh. Ak je zvolená možnosť Bud/Alebo a v POZÍCII nie je žiadna alebo je rovnaká hodnota, loptička dopadne na miesto zobrazené v hodnote POZÍCIE. Pri rôznych hodnotách dopadnú loptičky na ktorúkoľvek z týchto pozícií. Ak je zvolená možnosť Náhodne,

Miesta pristátia sa budú pohybovať medzi týmito zvolenými hodnotami.

Ak chcete nastaviť hodnoty pre LOPTIČKU č. 2, kliknite na tlačidlo (+) a pole ČINNOSTI S LOPTIČKOU sa vyplní nastavením pre LOPTIČKU č. 1 a polia v EDITOVAŤ CVIČENIA sa obnovia na najnižšie hodnoty.

Po zapísaní akcií pre každú loptičku vo vašom NOVOM CVIČENÍ stačí kliknúť na tlačidlo ZAPÍSAŤ/ULOŽIŤ v oblasti č. 2, aby ste ho uložili do databázy cvičení a RP.2.PC mu priradí ďalšie dostupné číslo cvičenia v databáze.

Funkcia EXPORT vám umožňuje EXPORTOVAŤ (uložiť) aktuálnu databázu s konkrétnym názvom, takže môžete vytvoriť rôzne databázy pre rôzne tréningy alebo, ak ste tréner, rôzne databázy pre rôznych študentov. Použitie funkcie IMPORT vám umožňuje IMPORTOVAŤ (otvoriť) inú databázu, ako je tá, ktorú máte aktuálne. Táto nová databáza bude predvolenou databázou, kým neIMPORTUJETE inú.

Takže bez ohľadu na to, kde alebo kedy, môžete tvoriť, zatiaľ čo premýšľate o správnych aktivitách, ktoré pridáte do svojho tréningového programu!

NORMÁLNY / TEST

NORMÁLNE/TESTOVANIE umožňuje spúšťať jednoduché vzory v RP.2.PC a je skvelým nástrojom na testovanie rýchlostí a polôh pred zostavením cvičení. Ak chcete povoliť ovládacie prvky, prepnite tlačidlo NORMÁLNE v oblasti č. 4, čím sa tlačidlá ŠTART a STOP prepoja s oblasťou NORMÁLNE/TESTOVANIE namiesto cvičenia DRILL. Posuvné ovládacie prvky v oblasti č. 5 ovládajú RÝCHLOSŤ (0-30) a POLOHU PRISTANIA (Vľavo a Vpravo) každej loptičky.

Náhodný režim je možné zapnúť alebo vypnúť a nastaviť čas čakania (sek.) medzi loptičkami a celkovým počtom loptičiek. Ak necháte počet loptičiek prázdny, robot sa spustí, kým v oblasti č. 4 nestlačíte STOP.

DÔLEŽITÉ UPOZORNENIA (VŠETKY MODELY)

UPOZORNENIE: Tieto body sú nevyhnutné pre správne používanie a starostlivosť. Nedodržanie týchto bodov môže spôsobiť poškodenie robota alebo jeho poruchu.

1. Pri pripájaní prepojovacieho kábla k spodnej časti ovládacej skrinky omotajte kábel okolo kovovej montážnej konzoly ovládacej skrinky, ako je znázornené na obrázku 20. Toto slúži ako odľahčenie napätia kábla, aby sa zabránilo jeho uvoľneniu. Nedodržanie tohto odporúčania môže mať za následok nepravidelné správanie robota a/alebo úplné odpojenie medzi ovládacou skrinkou a robotom.
2. Pred pripojením robota k elektrickej sieti sa uistite, že máte správny adaptér zásuvky, ktorý zodpovedá elektrickým zásuvkám, v ktorých budete robota používať. Skontrolujte tiež, či transformátor zvládne elektrický prúd, do ktorého budete robota zapájať (pozri stranu 37).
3. Na plastové časti tohto výrobku nepoužívajte mazivá ani rozpúšťadlá na báze ropy. Tieto chemikálie sú korozívne pre plasty a spôsobia štrukturálne poškodenie plastových častí. Použitie týchto chemikálií ruší platnosť vašej záruky a/alebo servisných podmienok (pozri zadnú stranu obalu).
4. Roboty 2055 a 1055 sú vybavené špeciálnou bezpečnostnou funkciou, ktorá vás upozorní na zaseknutie guľôčok. Vaša riadiaca jednotka vydáva vysoký pískavý zvuk a vypne podávanie guľôčok, keď zistí zaseknutie guľôčok!
Taktiež sa na LCD obrazovke zobrazí varovanie. Nebojte sa – váš stroj funguje tak, ako bol navrhnutý. Táto funkcia vypnutia zabráňuje poškodeniu prevodov guľôčkového podávača a motora.

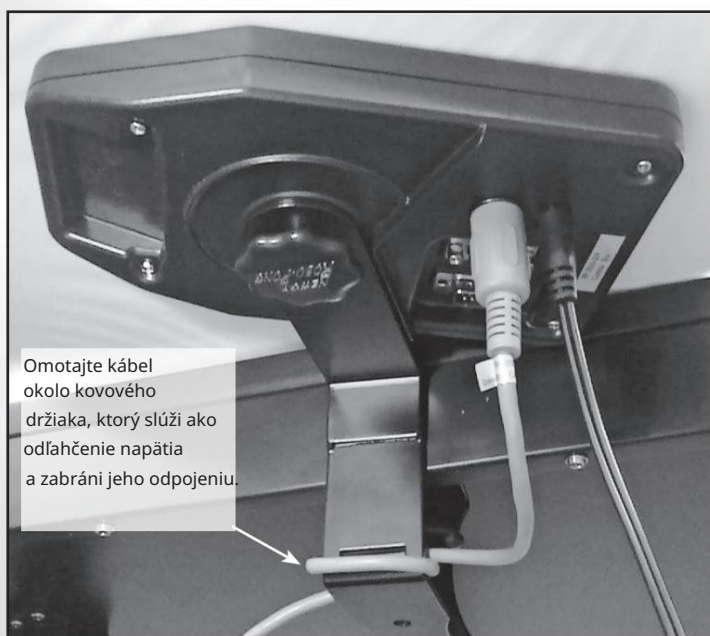
Riešenie je zvyčajne veľmi jednoduché. Vypnite ovládaciu skrinku a potom premiešajte guľôčky tam, kde sa podávajú do stroja. Najmä hľadajte guľôčky, ktoré sa zasekli okolo mechanizmu podávania guľôčok.

Ak miešanie loptičiek problém nevyrieši, problém je pravdepodobne vo vnútri robota.

Ak chcete skontrolovať vnútro robota, vyberte guľôčky z vedra na guľôčky¹ alebo zo stredového žlabu² a potom vyberte telo robota uvoľnením dvoch krídlových matíc, uvoľnením svoriek a potiahnutím tela robota nahor. Po odstránení priehľadného predného krytu (41, obrázok 21 nižšie) skontrolujte, či guľôčky nie sú prasknuté, preliačené, príliš veľké alebo nekruhovité. Zlikvidujte všetky poškodené guľôčky alebo akékoľvek cudzie predmety nachádzajúce sa v kanáli pre guľôčky. Nové guľôčky môžu tiež spôsobiť ich zaseknutie. Pred vložením nových guľôčok do robota ich umyte a vydrhnite podľa postupov opísaných v časti Dôležité informácie.

Leták s upozorneniami je súčasťou balenia robota (k dispozícii aj na stránke na stiahnutie na Newgy.com).

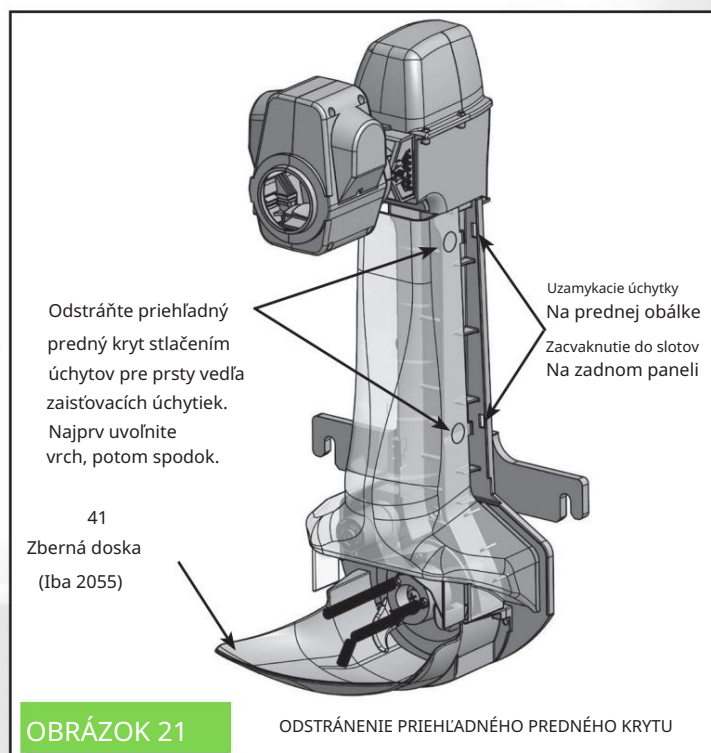
5. Pre dosiahnutie najlepších výsledkov používajte vysoko kvalitné lopty s 2 alebo 3 hviezdikami schválené ITTF alebo lopty Newgy Robo-Ball. Vyhybajte sa lacným loptám bez hodnotenia, najmä tým s drsnými švmi. Najlepšie fungujú opotrebované lopty. Používajte iba lopty s priemerom 40 mm alebo 40+ mm; nepoužívajte lopty s priemerom 38 mm, 44 mm alebo ine veľkosti ako 40 mm alebo 40+ mm. Nemiešajte lopty s priemerom 40 a 40+.
6. Zariadenie skladujte iba v interiéri. Nenechávajte robota ani ovládaciu skrinku vonku. Zabráňte ponechaniu zariadenia v horúcom aute alebo kufri. Plastové časti sa môžu zdeformovať, prasknúť alebo roztaviť, ak sú vystavené extrémnym teplotám. Nepoužívajte robota v blízkosti piesku. Piesok odiera plastové povrchy.
7. Pri spúšťaní vratných misiek guľôčok na modeli 2055 nenechajte misy spadnúť na svoje miesto. Spúšťajte ich opatrne.
8. S robotom nepoužívajte brúsne lopatky. Piesok sa môže z lopatky uvoľniť a dostať sa do vnútra robota, kde môže odierať plastové povrchy a spôsobiť zaseknutie loptičky a iné problémy.



Omotajte kábel okolo kovového držiaka, ktorý slúži ako odľahčenie napätia a zabráni jeho odpojeniu.

OBRÁZOK 20

ODĽAHČENIE ŤAHU KÁBLA KONEKTORA



OBRÁZOK 21

ODSTRÁNENIE PRIEHLADNÉHO PREDNÉHO KRYTU

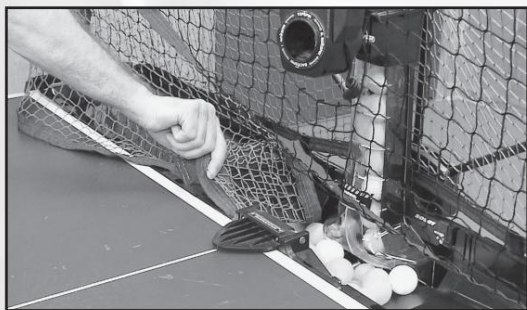
DEMONTÁŽ, SKLADOVANIE A PREPRAVA (IBA 2055)

Robo-Pong 2055 sa dá ľahko rozložiť za menej ako 5 minút. Váš robot sa veľmi kompaktne skladá so všetkými časťami vo vnútri robota. Tento model je ľahký a prenosný. Postupujte podľa týchto krokov, aby ste sa uistili, že všetky časti sa správne zložia.

1

UMIESTNITE BOČNÉ SIETE DO ZÁSObNÍKOV

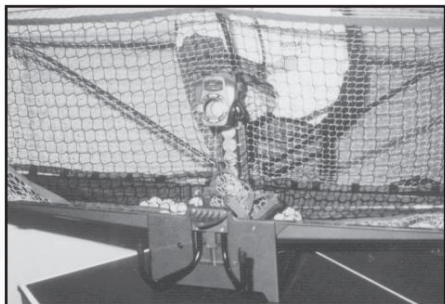
Najprv odpojte pripojovací kábel zo zadnej strany robota. Potom odpojte bočné siete a vložte ich do zásobníkov.



2

UMIESTNITE ROBOTA NA ROH STOLA

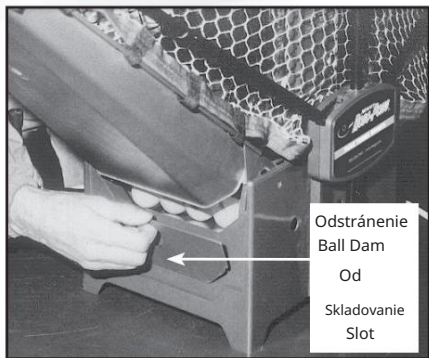
Vyberte robota zo stola a položte ho na roh stola, aby ste mali ľahký prístup k prednej aj zadnej časti robota.



3

ODSTRÁŇTE GULOVÉ ZÁCHRANY

Z prednej strany robota mierne zdvihnite každý zásobník a vyberte zábrany na guľôčky (15) z ich úložných polôh. Nezdvíhajte ich príliš, inak guľôčky vypadnú (podrobnosti nájdete na obrázkoch 8 a 10 na strane 17).



4

VLOŽTE GULOVÉ HRADINY

Zatlačte guľôčky do stredového žlabu (1) a umiestnite zábrany guľôčok (15) do ich upevňovacích otvorov (podrobnosti nájdete na obrázkoch 8 a 9 na strane 17).



5

UMIESTNITE KÁBLY DO STREDNÉHO ŽLABU

Odpojte všetky káble od ovládania krabicu a odpojte ju Transformátor zo zásuvky.

Zviňte všetky káble a umiestnite ich na guľôčky v stredovom žlabe.

Konce bočných sietí umiestnite tesne dovnútra zábran proti loptám (15). Ak máte Pong-Master, môžete umiestniť jeho výsledkovú tabuľu a šnúry na loptičky podľa dobre.



6

PRÍPRAVA DRŽIAKA CB NA SKLADOVANIE

Položte ovládaciu skrinku lícom nadol na stôl. Odskrutkujte ju z montážneho ramena, otočte konzolu a

potom ju znova pripevnite cez úložný otvor (otvor najbližšie k obdĺžnikovému otvoru), ako je znázornené.



7

UMIESTNITE OVLÁDACIU SKRINKU NA ÚLOŽNÝ STĚPIK

Držte ovládaciu skrinku tak, aby tlačidlá smerovali k vám a konzola smerovala preč.

Zdvihnite zostavu podporných nôh a zasuňte ovládaciu skrinku na jej úložný stĺpik medzi podporné nohy (8 a 9).

Zostavu udržiavajte zdvihnutú, aby ovládacia skrinka nespadla zo stĺpika.



8

MONTÁŽ ZLOŽENÉHO PODPERNÉHO DRŽIAKA

Nastavte hlavu robota na Topspin a potom ju zdvihnite do najvyššieho uhla.

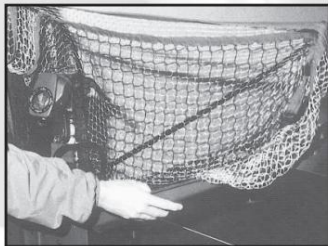
Otočte podporné nohy dovnútra a zložte celú zostavu podporných nôh aj s pripojenou ovládacou skrinkou do robota, ako je znázornené. Pri skladaní zostavy možno budete musieť pridržať zachytnú sieť, aby neprekážala pri skladaní.



9

Opatrne zdvihnite misky na vrátenie loptičiek a zatvorte ich, kým sa nezacvaknú do zvislej polohy.

ZLOŽTE TÁCKY NAHOR



12

Spojte vrchné časti táčok na vrátenie loptičiek k sebe prepnutím voľných koncov nosného popruhu (24).

POPRUH S PRAČKOU

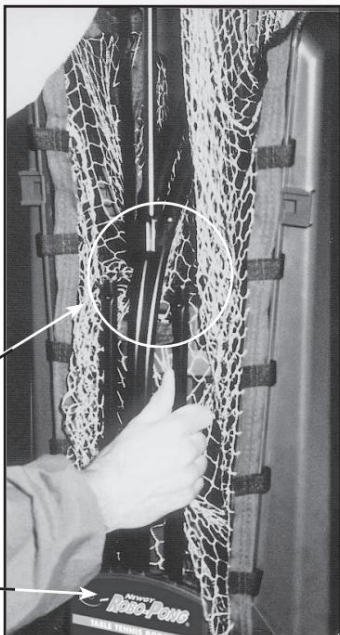


10

UMIESTNITE SIEŤOVÉ RÚRKY DO ÚLOŽNÝCH OTVOROV

Zo zadnej strany robota odpojte ľavú a pravú podpornú rúrku zakrivenej siete (19).

z príslušných rovných trubíc siete (18). Zakrivené rúry umiestnite do ich úložných otvorov (2. a 4. otvor) na vrchnej strane dosky podpory siete (21 a 22).



Oddelenie
Horné a dolné
Podpora siete
Rúry

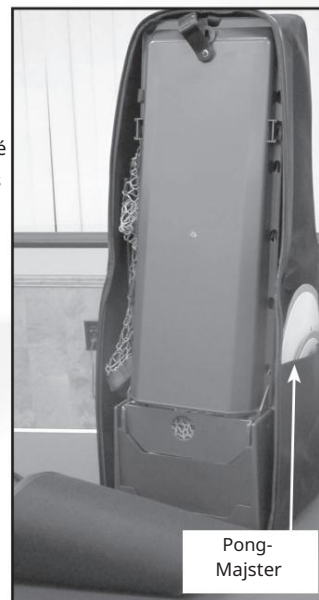
Podpora siete
Tanier

13

UMIESTNITE ROBOTA DO TAŠKY ROBO-TOTE

Ak ste si zakúpili voliteľné prenosné puzdro Robo-Tote, váš Robo-Pong 2055

sa teraz zmestí dovnútra puzdra. Prenosné puzdro chráni vonkajšiu časť robota počas premiestňovania alebo skladovania a dodáva sa s popruhom na chrbte pre jednoduchú prepravu. Vonkajšie vrecko sa používa na uloženie terčov Pong-Master (ak ste si toto príslušenstvo zakúpili). Pri vkladaní terčov do vrecka by mali byť drôty terčov čo najďalej vo vrecku, aby sa zabránilo ohýbaniu okrajov terčov váhou drôtov.

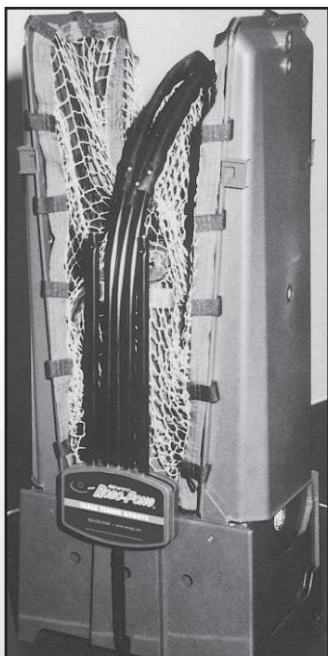
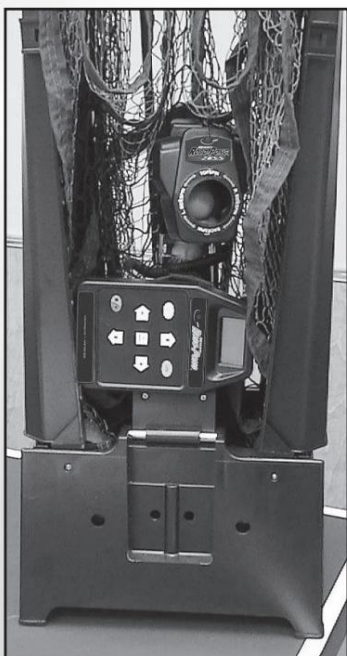


Pong-
Majster

11

ROBOT SPRÁVNE ZLOŽENÝ

Keď je robot úplne zložený a jeho komponenty sú v správnych skladovacích polohách, všetky diely sa zmestia do stredového žlabu a zásobníkov na vrátenie loptičiek.



14

PRIPRAVENÉ NA SKLADOVANIE ALEBO PREPRÁVU

S vaším Robo-Pongom 2055 v prenosnom puzdre je pripravený ísť kamkoľvek so sebou.

Noste ho na chrbte, uložte ho do skrine alebo ho vezmite autom k priateľovi domov!

Váš robot bude chránený pred prachom, nečistotami a kondenzáciou a všetky časti budú na jednom mieste, keď ho budete môcť znova nastaviť.



STAROSTLIVOSŤ A ÚDRŽBA (VŠETKY MODELY)

Roboty Robo-Pong sa ľahko udržiavajú. Jedinou údržbou, ktorú naše roboty vyžadujú, je občasné čistenie. Koleso na vyhadzovanie loptičiek a trecí blok sú obzvlášť náchylné na hromadenie nečistôt. Pravidelne kontrolujte tieto časti a čistite ich čističom gumových pohonov a handričkou. Jedným z ukazovateľov, že tieto časti sú znečistené, je znížená rýchlosť loptičky alebo nepravidelný let – loptičky sú občas vymrštené do strán, dole do siete alebo vyskočia.

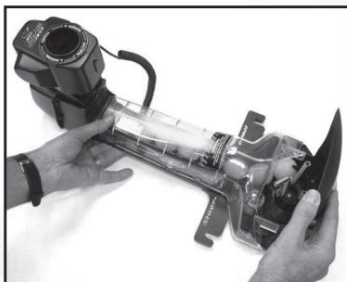
Tieto časti je možné vyčistiť bez demontáže hlavy robota. Nasledujúce kroky ukazujú, ako sa to robí pomocou čističa gumových pohonov a handričky. Tento čistič je skvelý na odstránenie nečistôt z gumených povrchov a obnovuje prirodzený úchop týchto častí. Ak sú vaše prsty príliš veľké na to, aby ste tieto časti vyčistili cez výstupný otvor, budete musieť hlavu robota rozobrať. Pokyny na demontáž nájdete na obrázkoch C a D na strane 44.

Aby ste znížili množstvo nečistôt, ktoré sa dostávajú do vášho robota, udržiavajte stôl, loptičky a hraciu plochu čisté. Prach, zvieracie chlpy, vlákna z kobercov a iný vlákňitý materiál sa môžu omotať okolo hnacieho čapu a doslova uškrtiť motorček rýchlosti loptičky (75) a zabrániť jeho fungovaniu. Pri utieraní vonkajšej strany robota použite vlhkú handričku. Nepoužívajte žiadne rozpúšťadlá, čistiace prostriedky ani mazivá na báze ropy, pretože tieto chemikálie spôsobujú koróziu plastov. Dávajte pozor, aby sa voda nedostala na motory, ovládaciu skrinku, senzor loptičky alebo 5-koľkový konektor.

1

ODSTRÁNENIE TELA ROBOTA

Najprv odstráňte telo robota z Stredový žliab2 alebo Vedro s guľou1. Uvoľnite dve krídlové matice (32) a uvoľnite čierne poistné podložky (34). Potiahnite telo robota priamo nahor a vyberte ho. Potom položte



ho na rovnej pracovnej ploche.

2

ČISTÝ TRIECI BLOK

Uistite sa, že v hornej časti výpustného otvoru je slovo Topspin. Navlhčite handričku malým množstvom čističa gumových pohonov. Vložte mokrá handričku do výpustného otvoru ukazovák a silno ňou trieť po zakrivenom gumenom povrchu trecieho bloku (79, obrázok D, strana 42).



Suchou a čistou časťou handričky jemne utrite trecí blok, aby ste odstránili všetky zvyšky čističa a nečistôt, a koleso osušte.

3

ČISTENIE VYPRAŽACIEHO KOLESA

Otočte hlavu tak, aby sa slovo Backspin (Spätné otáčanie) nachádzalo v hornej časti výstupného otvoru. Na

vyčistenie výstupného kolesa (78) musíte do výstupného otvoru vložiť dva prsty. Navlhčite čistú časť handričky čistiacim prostriedkom.



Vložte jeden prst do otvoru, aby ste pridržali bočnú stranu kolesa a zabránili jeho otáčaniu. Teraz vložte vlhkú handričku druhým prstom a silno trieť gumový povrch kolesa. Po vyčistení prvej odkrytej časti kolesa mierne pootočte kolesom ukazovák, aby ste odkryli ďalšiu časť kolesa na čistenie. Pokračujte v čistení malých častí kolesa, kým nevyčistíte celé koleso.

Potom suchou handričkou koleso jemne osušte.

Nakoniec pripevnite telo robota späť podľa kroku 1 v opačnom poradí.

INFORMÁCIE O TRANSFORMÁTORE (VŠETKY MODELY)

Transformátor, ktorý sa dodáva s modelmi Robo-Pong 1055 a 2055, má univerzálny prepínací dizajn. Automaticky sa prepína podľa typu elektrického prúdu, ku ktorému je zapojený.

Jeho rozsah je od 100 do 240 voltov striedavého prúdu a 47 do 63 hertzov.

Dodáva až 2,0 ampéra.

Dodáva sa s jedným adaptérom zásuvky, ktorý zodpovedá najbežnejšej elektrickej zásuvke v krajine, z ktorej bol predaný. Tabuľka A popisuje, ktorý adaptér zásuvky sa používa v ktorých krajinách alebo oblastiach. Zoznam v žiadnom prípade nie je úplný, ale uvádza väčšinu hlavných oblastí, ktoré majú typ zásuvky, ktorý správne zodpovedá typu kolíkov zobrazených v stĺpci Kolíky. Niektoré oblasti sú uvedené viackrát, pretože sa tam nachádza niekoľko rôznych typov zásuviek.

Ak sa kolíky na adaptéri zásuvky, ktorý bol dodaný s vaším robotom, nezhodujú so zásuvkou, do ktorej robota zapojíte, môžete si od dodávateľa dielov Newgy zakúpiť jeden z iných adaptérov zásuvky. Ak chcete adaptér zásuvky vymeniť, jednoducho stlačte malú polkruhovitú úchytku, ktorá je

pod kolíky a vytiahnite adaptér zásuvky z hlavného tela transformátora. Zatlačte nový adaptér do hlavného tela, kým nezacvakne a nezaistí sa.

UPOZORNENIE: Nikdy nekladajte adaptér zásuvky do elektrickej zásuvky samostatne. Pred zapojením do elektrickej siete sa uistite, že je správne zaistený v telese hlavného transformátora.

Krajiny/oblasti	Číslo dielu	Piny
Severná a Južná Amerika, Japonsko, Taiwan, Čína, India, Irán	2050-223B-USA	
Európa, Afrika, Kórea, Rusko, Blízky východ, Južná Amerika	2050-223B-EÚ	
Britské ostrovy, Hongkong, India, Nigéria, Blízky východ	2050-223B-	
Austrália, Južný Pacifik, Nový Zéland, Argentína	2050-223B-Austrália	

TABUĽKA A

TRANSFORMÁTOROVÝCH ZÁSUVIEK

VÝMENA ČIPU MIKROPROCESORA

Väčšina jedinečných funkcií a ovládacích prvkov, ktoré umožňuje digitálny dizajn ovládacej skrinky, je obsiahnutá v programovaní, ktoré je zapísané v mikroprocesore. Toto programovanie sa označuje ako firmvér. Doska plošných spojov (PCB) je navrhnutá tak, aby sa mikroprocesor dal ľahko vymeniť pri aktualizácii firmvéru, čím sa pridávajú funkcie alebo sa zlepší výkon.

Spoločnosť Newgy bude pravidelne aktualizovať firmvér a informovať majiteľov našich robotov o dostupnosti novej verzie firmvéru. Firmvér bude dodávaný na novom čipe, ktorý sa dá ľahko vymeniť za existujúci. Táto časť podrobne popisuje, ako vymeniť mikroprocesor.

OTVORTE OVLÁDACIU SKRINKU

1

Začnite odstránením 4 skrutiek s krížovou hlavou, ktoré držia ovládaciu skrinku pohromade. Prístup k nim získate otočením ovládacej skrinky hore nohami. Po odstránení 4 skrutiek môžete zdvihnúť spodný kryt a odkryť tak dosku plošných spojov vo vnútri.



VYPRAČTE ČIP

2

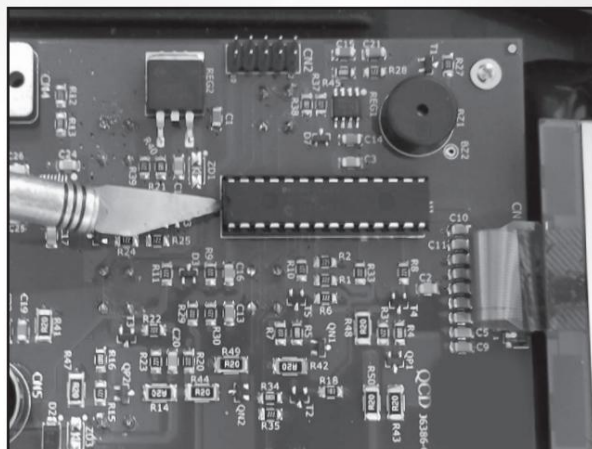
Čip je umiestnený vo vyvýšenom čiernom držiaku čipu, ktorý je blízko LCD obrazovky a rovnobežne s ňou na jednom konci dosky plošných spojov. Vyberte čip vypáčením z držiaku čipu. Na tento účel sú k dispozícii špeciálne nástroje a mali by sa použiť, ak ich máte k dispozícii, ale nie sú potrebné. Môžete tiež použiť malý plochý skrutkovač alebo nôž typu Xacto. Zasuňte nástroj medzi čip a držiak čipu a dávajte pozor, aby ste neohli alebo nepoškodili piny čipu. Jemným vypáčením nahor mierne zdvihnite čip z konektora.



ODSTRÁNENIE STARÉHO ČIPU

3

Keď jednu stranu čipu mierne nadvihnete, prejdite na druhý koniec čipu a urobte to isté. Pohybujte sa tam a späť medzi oboma koncami a zakaždým čip trochu viac vypáčte, kým sa neodlepí od držiaka. Starý čip odložte nabok.

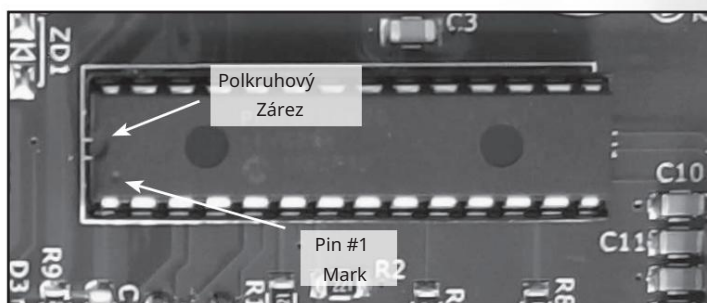


INŠTALÁCIA NOVÉHO ČIPU

4

Nainštalujte nový čip, ale dávajte pozor, aby ste ho správne orientovali a neohli piny. Nájdite malý polkruhový zárez na jednom konci nového čipu. Ten označuje ľavý koniec čipu.

Hneď pod týmto zárezom sa nachádza malá bodkovitá priehlblina. Bodka označuje kolík 1. Nainštalujte čip tak, aby kolík 1 vošiel do ľavého dolného slotu držiaka čipu. Môže byť potrebné jemne ohnúť kolíky, aby sa všetky kolíky správne zarovnali so všetkými slotami. Potom jemne a pomaly zatlačte čip do držiaka, kým si nebudete istí, že všetky kolíky zapadajú do príslušných slotov. Potom pevne zatlačte, aby kolík úplne zapadol do držiaka.



ZMONTUJTE OVLÁDACIU SKRINKU

5

Znovu nasadte spodný kryt ovládacej skrinky pomocou štyroch skrutiek odstránených v kroku 1. Zapojte ovládaciu skrinku do napájania. Na úvodnej obrazovke spustenia sa krátko zobrazí nová verzia firmvéru. Upozorňujeme, že na tomto čipe je uložených 64 továrenských nastavení. Všetky vlastné nastavenia, ktoré ste uložili na pozíciách 33 – 64, tam už nebudú. V prípade potreby ich preinštalujte. Všetky nastavenia kalibrácie sa tiež obnovia na predvolené hodnoty z výroby, takže budete musieť všetky zmenené nastavenia znova kalibrovat'. Odporúčame zaznamenať si všetky nastavenia kalibrácie na zadnú stranu tejto príručky.

PRÍRUČKA NA RIEŠENIE PORÚCH

- POZNÁMKY:** 1. Prvým krokom na vyriešenie akéhokoľvek nezvyčajného správania robota je odpojenie od elektrickej siete a jeho opätovné zapojenie. Ak sa tým problém nevyrieši, obnovte nastavenia na predvolené výrobné nastavenia (pozri stranu 14) a až potom vyskúšajte iné riešenia.
2. Ak nemáte vhodné spájkovacie vybavenie a skúsenosti, pošlite, prosím, svojho robota a/alebo riadiacu skrinku na servis, keď je potrebné spájkovanie. Časti riadiacej skrinky sú malé a ľahko sa poškodia. Nesprávne spájkovanie môže spôsobiť stratu platnosti záruky a servisných podmienok.
3. Ak vám nižšie uvedené návrhy nepomôžu, pozrite si našu webovú stránku, kde nájdete aktualizovanú verziu tejto príručky. Môže byť stiahnuté z <http://www.newgy.com/support-downloadable-instructions-manuals.aspx>.

ŽIADNE PROBLÉMY S NAPÁJANÍM

1. PROBLÉM

Žiadne funkcie robota nefungujú a ovládacia skrinka nič nezobrazuje.

RIEŠENIA

- A. Uistite sa, že transformátor je bezpečne zapojený do elektrickej zásuvky. Overte, či zásuvka funguje.
- B. Skontrolujte, či je zástrčka na konci transformátorového kábla bezpečne zapojená do napájacej zásuvky ovládacej skrinky.
- C. Skontrolujte, či je adaptér zásuvky bezpečne pripojený k hlavnej časti transformátora. Pozri stranu 37.
- D. Ak sú A, B a C v poriadku, transformátor môže byť poškodený. Ak je to možné, otestujte ho voltmetrom. Menovitý výstup je 15 V DC $\pm$ 0,75 V.
- E. Ak bola ovládacia skrinka nedávno vystavená nárazu, môže mať vnútorné prerušené spojenie. Vymeňte ju alebo ju pošlite na opravu do autorizovaného servisného strediska.
- F. Hlavný čip môže byť uvoľnený alebo poškodený. Čip pevne zatlačte do pätky. Ak je poškodený, vymeňte ho.
- G. Pozri úlohu 17.

2. PROBLÉM

Žiadne funkcie robota nefungujú alebo fungujú sporadicky a obrazovka ovládacej skrinky sa zobrazuje normálne alebo je skreslená.

RIEŠENIA

- A. Resetujte ovládaciu skrinku odpojením zástrčky transformátora, počkajte niekoľko sekúnd a opätovným zapojením.
- B. Uistite sa, že pripojovací kábel je bezpečne zapojený na oboch koncoch. Aby ste predišli uvoľneniu pripájacieho kábla, omotajte ho okolo montážnej konzoly ovládacej skrinky. Pozri obrázok 20, strana 34.
- C. Riadiaca skrinka je poškodená. Pozri riešenie 11C.
- D. Pripojovací kábel je poškodený. Pozri riešenie 11B.

PROBLÉMY S PODÁVANÍM/FREKVENCII GUĽOČKY

3. PROBLÉM

Robot nebude zdvíhať loptičky.

RIEŠENIA

- A. Ak LCD obrazovka indikuje zaseknutie loptičky, pozrite si problém 16.
- B. Prevodové ozubené kolesá guľôčkového posuvu (47) a/alebo hlavné ozubené koleso (44) sú poškodené alebo nesprávne zmontované. Správnu montáž nájdete na obrázku I na strane 45. Vymeňte ozubené kolesá s odizolovanými zubami, ktoré sa neotáčajú voľne alebo sú inak poškodené.
- C. Zberné prsty (46) a/alebo pružiny podávania guľôčok (48, 50 a 52) sú uvoľnené, zlomené alebo chýbajú. Správnu montáž nájdete na obrázku I na strane 43. Ak sú uvoľnené, dotiahnite ich; ak sú zlomené alebo chýbajú, vymeňte ich.
- D. Robot nie je úplne alebo správne usadený v stredovom žľabe 2 (1)/veži s guľami 1 (36). Uvoľnite dve krídlové matice (32), ktoré zaisťujú telo robota, a premiestnite telo robota tak, aby bolo úplne usadené. Znovu utiahnite krídlové matice. Pozri obrázok 14, strana 19.
- E. Motor posuvu guľôčok (49) sa otáča dozadu. Pozri problém 10.

F. Hlavné ozubené koleso guľového podávania (44) je primrznuté k hriadeľu montážnej dosky guľového podávania (42). Vymeňte ozubené koleso a dosku. Pozri obrázok I, strana 45.

G. Motor posuvu guľôčok (49) nebeží. Pozri problém 11.

H. Ak sa podávanie loptičky zastaví po 3 – 6 hodených loptičkách, snímač loptičky je poškodený. Vymeňte ho. Pozri obrázok H, strana 43.

4. PROBLÉM

Robot často strieľa dve loptičky naraz.

RIEŠENIA

- A. Snímač posuvu guľôčky (40) je poškodený, neaktivuje sa alebo je jeho kalibračná hodnota nesprávna a je potrebné ju upraviť. Skontrolujte, či je vedenie k snímaču v poriadku. Skontrolujte, či je mikročip úplne usadený v držiaku na doske plošných spojov. Vysvetlenie funkcie snímača, kalibrácie a ďalšieho riešenia problémov nájdete v časti KALIBRÁCIA SNÍMAČA na strane 12.

B. Hlava robota je naklonená mimo svojho normálneho rozsahu. Ak je uhol hlavy menší ako 1, zmeňte ho na väčší ako 1.

C. Pružina spätného ventilu je opotrebovaná, ohnutá alebo uvoľnená. Ak je uvoľnená, dotiahnite ju. Ak je ohnutá, narovnajete ju. Ak je opotrebovaná, vymeňte ju. Pozri obrázok H, strana 45.

D. Pripojovací kábel je poškodený. Pozri riešenie 11B.

E. Pružina na vypúšťanie guľôčky (58) je zlomená alebo opotrebovaná.

Vymeňte za novú pružinu. Pozri obrázok D, strana 42.

F. Zberné prsty (46) sú uvoľnené, zlomené alebo chýbajú. Pozri 3C.

G. Používanie znečistených loptičiek alebo loptičiek nesprávnej veľkosti. Umyte loptičky v teplej mydlovej vode, potom opláchnite čistou vodou a osušte. Skontrolujte gule pomocou Ball Dam2, aby ste sa uistili, že majú správnu veľkosť a okrúhly tvar. Pozri stranu 17.

H. Skontrolujte hodnotu KALIBRÁCIE SNÍMAČA. Ak je 55, vynulujte ju na 10 (strana 12).

PROBLÉMY S RÝCHLOSŤOU/VYHODOVANÍM LOPTIČKY

5. PROBLÉM

Rýchlosť lopty sa zdá byť nižšia ako v prípade novej.

RIEŠENIA

- A. Ak ste v režime vŕtania, skontrolujte NASTAVENIE RÝCHLOSTI. Pozri stranu 10.
- B. Koleso na vyhadzovanie guľôčok (78) a/alebo trecí blok (79) sú znečistené alebo opotrebované. Tieto diely pravidelne čistite podľa pokynov na strane 37. Ak sú opotrebované, kalibrujte rýchlosť guľôčky, aby ste to kompenzovali. Pozrite si časť KALIBRÁCIA RÝCHLOSTI na strane 13. Ak kalibrácia problém nevyrieši, vymeňte oba diely súčasne. Pozrite si obrázky C a D na strane 42.
- C. Motor otáčania guľôčky (75) má okolo hnacieho čapu zamotané vlasy alebo vlákna. V prípade potreby ho vyčistite. Pozri obr. C, strana 42.
- D. Motor rýchlosti gule (75) vyžaduje mazanie a čistenie. Pozri riešenie 11E.
- E. Guľôčky sú príliš malé alebo znečistené. Pozri riešenie 4G.
- F. Mosadzny hriadeľ motora rýchlosti gule (75) je uvoľnený. Tento hriadeľ je trvalo pritlačený na hnací čap motora. Nedá sa znova pripevniť. Vymeňte motor. Otestujte tak, že držíte guмену koliesko prstom a nepúšťate ho, zapnete napájanie a nastavíte rýchlosť loptičky na maximum. Ak počujete, že sa motor otáča

Ak držíte koleso v pokoji, mosadný hriadeľ je uvoľnený. Ak sa motor neotáča, hriadeľ je bezpečne upevnený.

6. PROBLÉM

Robot zdvíha loptičky, ale loptičky namiesto vystreľovania von iba vypadávajú z výstupného otvoru.

RIEŠENIA

- A. Rýchlosť lopty nastavená na nulu. Nastavte na 1 alebo vyššiu.
- B. Motor rýchlosti gule (75) nebeží. Pozri problém 11.
- C. Koleso na vyhadzovanie guľôčok (78) je zlomené alebo veľmi opotrebované. Vymeňte. Pozri obrázok C, strana 42.
- D. Loptky sú príliš malé. Pozri riešenie 7F.

7. PROBLÉM

Robot strieľa nepravidelne. Niektoré lopty sú vypustené vysoko, iné nízko alebo nabok, alebo sa rýchlosť lopty mení bez zmeny hodnoty RÝCHLOSTI LOPTY.

RIEŠENIA

- A. Overt, či sa nepoužíva náhodné nastavenie rýchlosti lopty. Pozrite si časť NÁHODNÁ RÝCHLOSŤ (str. 9) alebo v režime vrtania skontrolujte vrtáčku, či nie je náhodne nastavená rýchlosť, pomocou funkcie RP.2.PC (str. 32).
- B. Pozri riešenie 5B.
- C. Loptky sú znečistené alebo zaprášené. Umyte ich v teplej mydlovej vode. Potom ich opláchnite čistou vodou a osušte.
- D. Pozri riešenia 11F a 12E.
- E. Porucha komponentu ovládacej skrinky. Vymeňte ho alebo ho nechajte opraviť v autorizovanom servisnom stredisku.
- F. Skontrolujte správnu veľkosť a okrúhosť gule (pozri obrázok 11, strana 17). Môžu sa použiť iba gule s priemerom 40 mm alebo 40+ mm.
- G. Upevňovacie skrutky motora rýchlosti gule (91) sú uvoľnené. Utiahnite. Pozri obrázok C, strana 42.
- H. Opotrebované sú drážky v krytoch robotickej hlavy pre výstupky trecích blokov. Vymeňte kryty. Pozri obrázok D, strana 42.

PROBLÉMY S OSCILÁTOROM

8. PROBLÉM

Loptky nie sú doručené na správne miesto.

RIEŠENIA

- A. Kalibrujte osciláciu. Pozri časť KALIBRÁCIA OSC, strana 12. Ak sa oscilátor nekalibruje, skontrolujte správnu montáž hnacieho kolíka oscilátora (83) k servu (85). Pozri obrázky A a B, strana 42. Pozrite si aj video na adrese <http://www.newgy.com/troubleshooting.html>
- B. Skontrolujte stav OSC RANDOM. Pozri stranu 9.
- C. Nastavte možnosť HAND tak, aby zodpovedala vašej dominantnej ruke. Pozri RUKU, strana 12.
- D. Servo môže byť opotrebované alebo poškodené. Vymeňte ho za nové a znova ho kalibrujte. Pozri obrázok B, strana 42 a OSC CALIB na strane 12.
- E. Uistite sa, že robot je vycentrovaný pozdĺž konca stola. Ak používate model 2055, stredové rebro prednej opornej dosky (5) by malo byť zarovnané so stredovou čiarou stola. Ak používate model 1055, robot by mal byť umiestnený na spoji stredovej a koncovej čiary. Pozrite si časť Poloha robota 1, obrázok 12, strana 18.
- F. Pripojovací kábel je uvoľnený. Pozri riešenie 2B.
- G. Uistite sa, že je priehľadný predný kryt (53) správne pripevnený. Pozri riešenie 16C.

9. PROBLÉM

Hlava sa medzi zábermi nehýbe.

RIEŠENIA

- A. Skontrolujte, či sú položky L POSITION a R POSITION nastavené na rôzne hodnoty na umožnenie oscilačného pohybu.

- B. Niečo bráni pohybu hlavice, možno špirálový napájací kábel rýchlosti lopty (76). Vypnite robota, odstráňte všetky prekážky a skúste to znova.

- C. Servopohon (85) môže byť opotrebovaný alebo poškodený. Pozri riešenie 8D.
- D. Skontrolujte pripojenie medzi vodičom serva a napájacím vodičom

oscilátora (86) v hornej časti horného vodidla (54).

Ak je uvoľnený, bezpečne ho pripojte.

- E. Uistite sa, že súčiastky oscilátora sú správne zmontované a nie sú poškodené. Správnu montáž nájdete na obrázkoch A a B na str. 42.
- F. Servo nefunguje. Pozrite si riešenia 11A, B, C a D.
- G. Skontrolujte hodnotu OSC CALIB. Ak je 55, resetujte ju na 25 a kalibrujte. nastavte kmitanie (str. 12).

VŠEOBECNÉ MOTORICKÉ PROBLÉMY

10. PROBLÉM

Motor otáčania guľôčky alebo motora posuvu guľôčky sa otáča dozadu (v smere hodinových ručičiek).

RIEŠENIA

- A. Pripojovací kábel je uvoľnený. Vykonať riešenia 2A a 2B.
- B. Prerušený alebo prerušovaný uzemňovací obvod v konektorovom kábli. Vymeňte za kábel, o ktorom viete, že je v poriadku. Pozri 11B.
- C. Skontrolujte, či sú vodiče správne prispájkované k správnej svorke príslušného motora. Pozri obrázky D a I, strany 42 a 43.

11. PROBLÉM

Jeden alebo dva motory nebežia, ale ostatné bežia normálne.

RIEŠENIA

- A. Pripojovací kábel je uvoľnený. Pozri riešenie 2B.
- B. Jeden alebo viac vodičov vo vnútri prepojavacieho kábla je poškodených. Ak je to možné, otestujte ich pomocou známeho dobrého kábla alebo pomocou voltmetra skontrolujte kontinuitu, a to aj od okrúhleho kovového puzdra na jednom konci kábla po okrúhle kovové puzdro na druhom konci (toto je uzemňovací obvod kábla). Ak sú poškodené, vymeňte ich.
- C. Ovládacia skrinka je poškodená. Ak je to možné, otestujte ju s druhou ovládacou skrinkou. Alebo spustite autodiagnostiku (strana 14) a nahláste testovacie kódy servisnému technikovi. Vymeňte ju alebo ju pošlite na opravu do autorizovaného servisného strediska.
- D. Zapojenie robota obsahuje skrat alebo prerušený obvod. Starostlivo skontrolujte zapojenie robota, či neobsahuje vodivé nečistoty a odkryté alebo prerušené vodiče. Najmä skontrolujte, či je napájací kábel nefunkčného motora bezpečne prispájkovaný k 5-pinovému konektoru PCB (89) a či je 5-pinový konektor (88) bezpečne prispájkovaný k doske PCB. Skontrolujte tiež, či sú vodiče bezpečne prispájkované k motoru.

Vymeňte poškodené diely alebo znova spájajte uvoľnené spoje.

- E. Ak sa stroj dlhší čas nepoužíval, motor mohol zamrznúť. Nastavte príslušnú hodnotu ovládacej skrinky motora na najvyššiu rýchlosť a stlačte tlačidlo Štart. Potom ručne otočte výstupné koleso (78) alebo zberné koleso (45). Motor by sa mal normálne rozbehnúť. Znížte rýchlosť motora na minimum. Potom namažte čističom/mazivom na elektrické kontakty.
- F. Motor môže byť opotrebovaný alebo poškodený. Motor je možné otestovať dotykom svoriek motora s pólmi 9-voltovej batérie. Pred testovaním odpojte všetky prevody, ktoré sú postupne pripojené k motoru. Ak motor nebeží na batériu, je potrebné ho vymeniť. Prípadne spustite autodiagnostiku (pozri stranu 14) a nahláste testovacie kódy servisnému technikovi. Vymeňte.

12. PROBLÉM

Motor beží, ale nemení rýchlosť, keď sa zmení príslušné nastavenie na ovládacej skrinke.

RIEŠENIA

- A. Resetujte ovládaciu skrinku. Pozri riešenie 2A.
- B. Porucha komponentu ovládacej skrinky. Pozri riešenie 11C.
- C. Pripojovací kábel je uvoľnený. Pozri riešenie 2B.
- D. Ak sa servo pohybuje iba plnou rýchlosťou, čo spôsobuje trhanie a poskakovanie robota, pozri riešenie 11C.
- E. Ak motor rýchlosti gule beží iba na plné otáčky alebo pulzuje, skontrolujte skrat v serve odpojením kábla serva. Ak problém zmizne, vymeňte servo.
- Ak problém pretrváva, vymeňte dosku plošných spojov ovládacej skrinky.

REŽIM VRTANIA

13. PROBLÉM

Vrtačky dodávajú loptičky príliš dlhé alebo príliš krátke.

RIEŠENIA

- A. Nastavte NASTAVENIE RÝCHLOSTI na 0.
- B. Nastavte uhol hlavy tak, aby zodpovedal odporúčanému nastaveniu vrtačky. Potom posúvaním nahor alebo nadol od daného nastavenia upravte hĺbku bodu zapichnutia na stole.
- C. Overte, či je rýchlosť lopty robota správne kalibrovaná. Pozrite si časť KALIBRÁCIA RÝCHLOSTI na strane 13.
- D. Vyčistite výstupné koleso a trecí blok. Pozri str. 37.
- E. Overte, či sú stôl a robot v rovine. Ak do siete dopadajú krátke loptičky, skontrolujte výšku siete – mala by byť 15 cm.

14. PROBLÉM

Cvičenia privádzajú behendové loptičky na forhendovú stranu stola alebo naopak.

RIEŠENIE

- A. HAND je nesprávne nastavený. Pozri stranu 12.

15. PROBLÉM

Pre vrtanie nie je k dispozícii žiadny náhľad vrtania.

RIEŠENIE

- A. Nie všetky cvičenia využívajú možnosť Náhľad cvičenia. Pre cvičenie, ktoré zahŕňa náhodné zobrazenie rýchlosti alebo polohy loptičky, sa náhľad zvyčajne neposkytuje, pretože body dopadu nie je možné presne zobraziť. Cvičenie bude aj naďalej prebiehať normálne. Podrobnejšie informácie a vytlačené diagramy bodov dopadu loptičky nájdete v časti Schéma cvičení (strany 21–27). Ak je číslo CVIKU 33–64, môže ísť o cvičenie nainštalované používateľom bez dokumentácie alebo náhľadu.

Porovnajte miesta pristátia s diagramami vrtákov. Ak sa líšia, môžete obnoviť vrtáky tak, aby sa zhodovali s tými v diagrame vrtáka.

Diagramy pomocou príkazu Nastaviť vrtačky na továrenské hodnoty v RP.2.PC (pozri stranu 29).

ZÁSEKY LOPTÍC

16. PROBLÉM

Guľôčky sa zasekávajú vo vnútri stroja. Zaseknutie guľôčok je zvyčajne signalizované pípaním z ovládacej skrinky a hlásením – POPLACH ZASEKUVANIA GUĽÔČKY, SKONTROLUJTE KANÁL GUĽÔČKY – Na LCD obrazovke sa zobrazí.

RIEŠENIA

- A. Uistite sa, že pripojovací kábel je bezpečne pripojený na oboch koncoch. Alarm zaseknutia sa môže falošne aktivovať, ak riadiaca jednotka nezistí pripojenie k robotu.
- Bezpečne pripojte pripojovací kábel a alarm zaseknutia zmizne. Pozrite si aj obrázok 20 na strane 34.
- B. Používanie veľmi znečistených guľôčok. Znečistené guľôčky môžu pri presúvaní cez kanál guľôčok vytvárať nadmerné trenie. Umyte guľôčky v teplej mydlovej vode, opláchnite ich čistou vodou a potom osušte. Nahromadenie nečistôt na trecom bloku (79) a/alebo výstupnom kolese guľôčok (78) môže zúžiť

medzera medzi týmito časťami, preliačiny na guľôčkach a/alebo spôsobenie zaseknutia guľôčok. Pravidelne kontrolujte tieto časti a v prípade potreby postupujte podľa pokynov na čistenie na strane 37.

C. Priehľadný predný kryt (53) nie je úplne pripevnený. Skontrolujte, či všetky štyri klipy krytu úplne prechádzajú cez svoje otvory na zadnom paneli. Pozri obrázok 21, strana 34.

D. Nové, nadrozmerne, nepravidelné, preliačené alebo poškodené lopty. Skontrolujte guľe, či majú správnu veľkosť, tak, že ich po odstránení priehľadného predného krytu ručne posúvate hore a dole po kanáliku guľe. Odstráňte všetky abnormálne guľe alebo guľe, ktoré sa cez kanálik guľe ľahko neposúvajú. Nové guľe umyte a vydrhnite podľa pokynov v časti Dôležité informácie.

Oznámenia dostupné na stránke Na stiahnutie na Newgy.com.

- E. Cudzí predmety alebo uvoľnené časti v kanáli guľôčky. Odstráňte priehľadný predný kryt (obr. 21, str. 34) a odstráňte všetko, čo bráni toku guľôčky. Skontrolujte, či sú prsty na podávanie guľôčky (46) bezpečne pripevnené. Skontrolujte aj vnútro hlavy.
- F. Opatrebovaná alebo poškodená pružina vyhadzovania guľôčky (58). Otvorte hlavu robota a skontrolujte zadný povrch pružiny, či nie je opotrebovaný. Vymeňte ju, ak nájdete akýkoľvek plochý lesklý povrch alebo je pružina inak poškodená. Mala by byť úplne okrúhla bez plochých miest. Pozri obrázok D, strana 42.
- G. Motor rýchlosti guľe sa otáča dozadu. Pozri úlohu 10.

LCD OBRAZOVKA

17. PROBLÉM

LCD obrazovka nezobrazuje správne – prázdna obrazovka, skomolený text alebo obrazovka je zaseknutá.

RIEŠENIA

- A. Pozri riešenie 2A.
- B. Aktivácia špeciálnej funkcie (pozri stranu 13) spôsobí, že obrazovka sa vypne a potom sčernie. Toto je normálne správanie. Dvakrát stlačte tlačidlo napájania, aby ste opustili režim špeciálnych funkcií bez aktivácie špeciálnej funkcie.
- C. Ak je text veľmi svetlý a/alebo pozadie veľmi tmavé, KONTRAST môže byť nastavený nesprávne. Môže sa to stať neočakávane a bez zásahu používateľa. Upravte KONTRAST (pozri stranu 11) na viditeľnejšie nastavenie (10–20) alebo vykonajte obnovenie továrenských nastavení (pozri stranu 14).
- D. Ak sa obrazovka po odpojení konektorového kábla zobrazuje normálne, ale po pripojení kábla sa zobrazí prázdne alebo skreslené, pravdepodobne je skrat v elektrickom systéme, pravdepodobne v servopohone alebo snímači. Pozrite si technický servisný bulletin č. 5 (TSB5) na webovej stránke Newgy.com.
- E. Ak sa obrazovka zobrazuje v cudzom jazyku, ktorému neviete čítať, vyberte požadovaný jazyk podľa pokynov na výber jazyka na strane 13–14.
- F. Pripojte robota k počítaču a spustite príkaz Nastaviť obrazovku na továrenské nastavenia príkaz v ponuke Zariadenie programu RP.2.PC. Týmto sa aktualizuje firmvér a opravi sa zriedkavé prípady prázdnych alebo skreslených obrazoviek.
- G. Ak sa na LCD displeji počas spustenia zobrazuje nízke napätie, napríklad 10,5 V, doska plošných spojov ovládacej skrinky je chybná a je potrebné ju vymeniť.
- H. Ak LCD displej pomaly sčernie, vymeňte dosku plošných spojov ovládacej skrinky. Pred stmavnutím sa môže zobrazit aj správa „Nesprávne napätie, skontrolujte transformátor“.
- I. Servo je poškodené. Pozri riešenie 8D. Tento typ poškodenia serva môže následne spôsobiť poškodenie dosky plošných spojov ovládacej skrinky (pozri riešenie 12D).

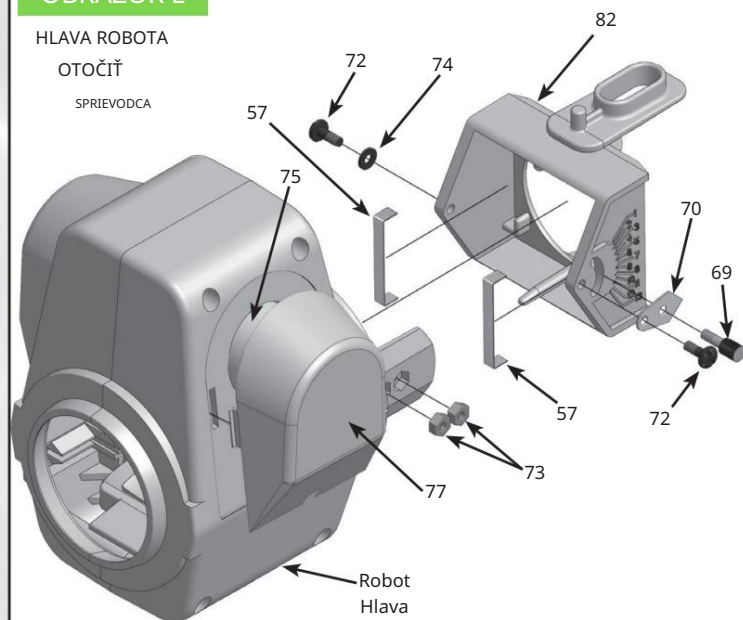
1Iba Robo-Pong 1055, 2Iba Robo-Pong 2055

2. Na žiadnych častiach robota sa nevykonávajú žiadne úpravy. Ak sa vyskytne chybná alebo opotrebovaná časť, ktorá spôsobuje poruchu robota, túto časť je potrebné vymeniť. Váš robot je navrhnutý tak, aby sa dal ľahko servisovať a opravovať.
3. Na plastové časti nepoužívajte mazivá na báze ropy, rozpúšťadlá ani iné chemikálie. Tieto chemikálie sú korozívne a spôsobia oslabenie alebo rozpad plastu.

43

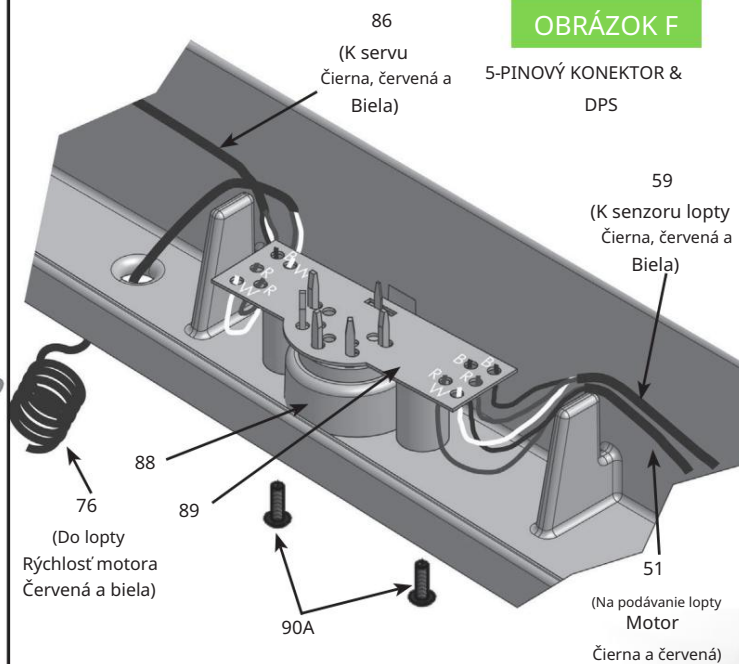
OBRÁZOK E

HLAVA ROBOTA
OTOČIŤ
SPRIEVODCA



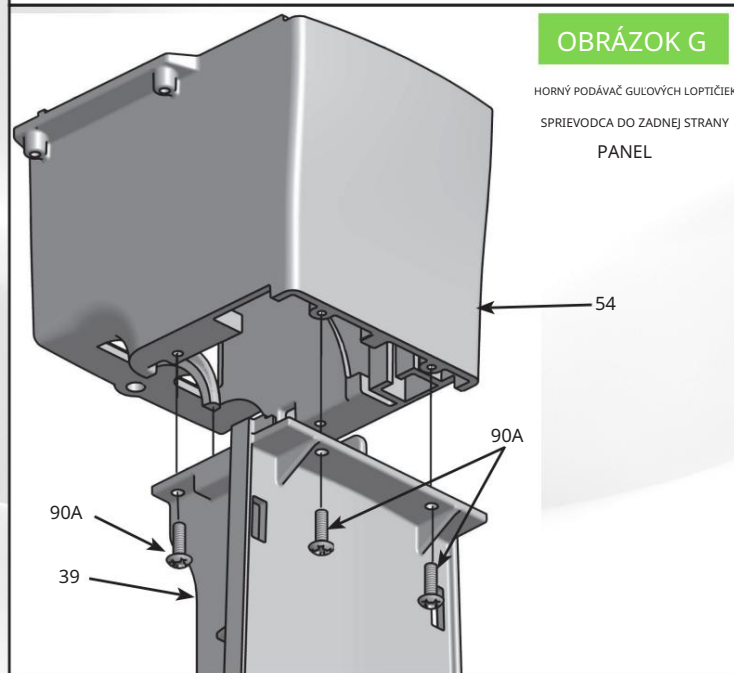
OBRÁZOK F

5-PINOVÝ KONEKTOR &
DPS



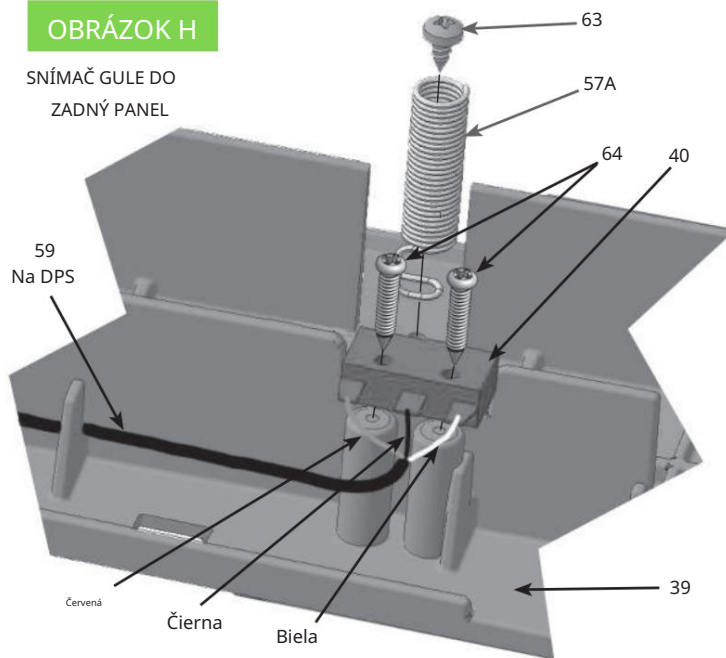
OBRÁZOK G

HORNÝ PODÁVAČ GULOVÝCH LOPTÍČEK
SPRIEVODCA DO ZADNEJ STRANY
PANEL



OBRÁZOK H

SNÍMAČ GULE DO
ZADNÝ PANEL

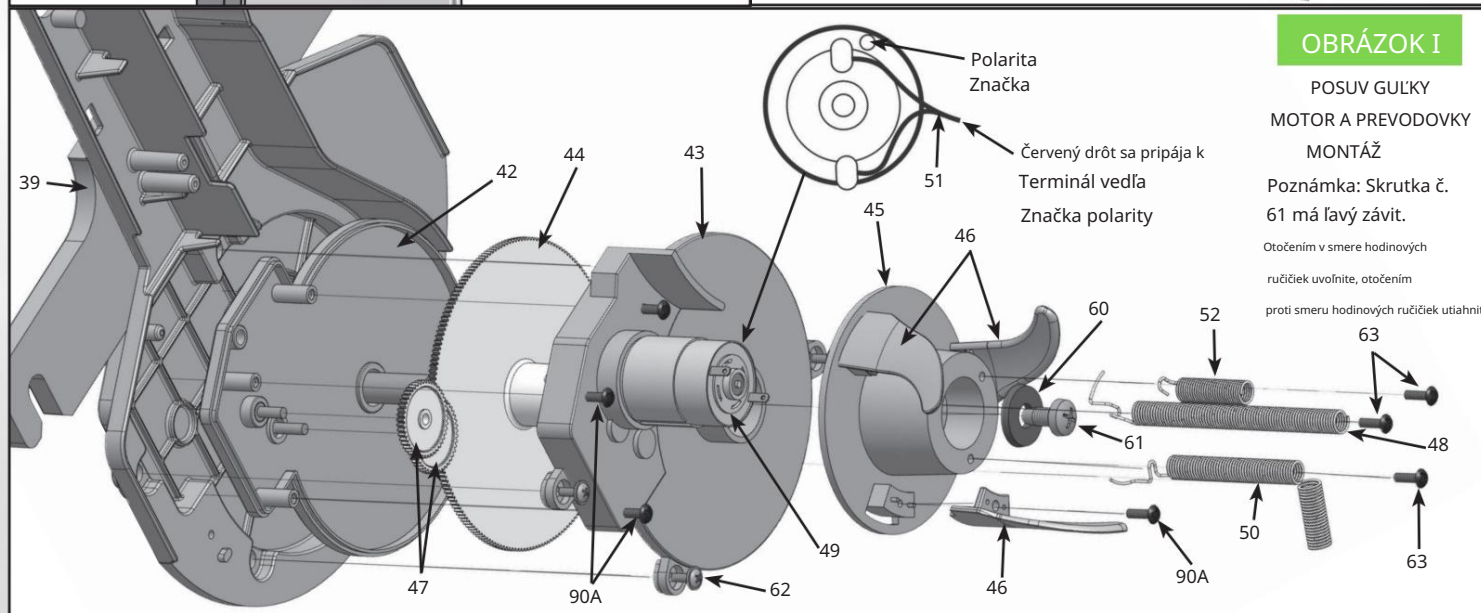


OBRÁZOK I

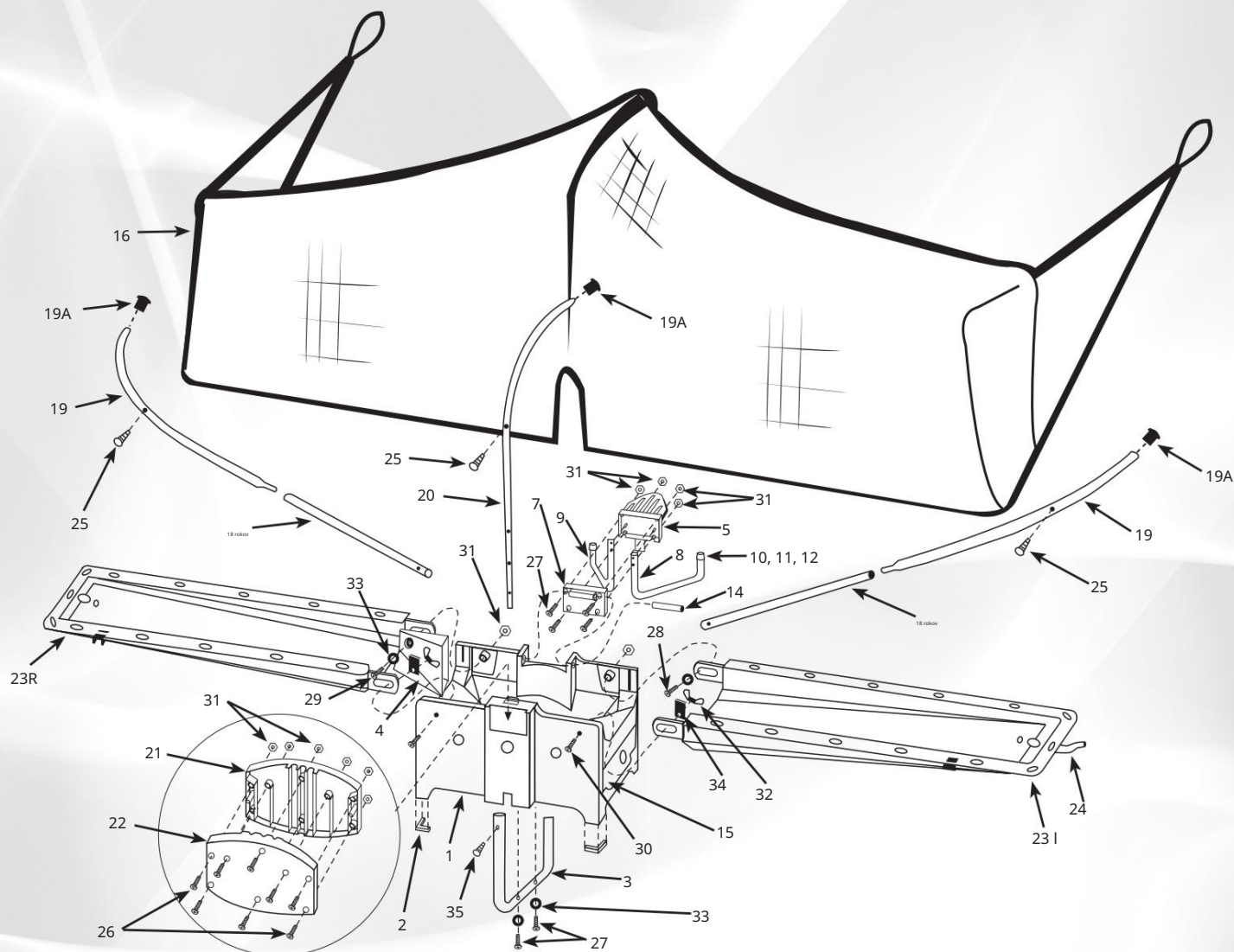
POSUV GULKY
MOTOR A PREVODOVKY
MONTÁŽ

Poznámka: Skrutka č. 61 má ľavý závit.

Otočením v smere hodinových
ručičiek uvoľníte, otočením
proti smeru hodinových ručičiek utiahnete.



Zoznam súčiastok pre montáž siete (IBA 2055)



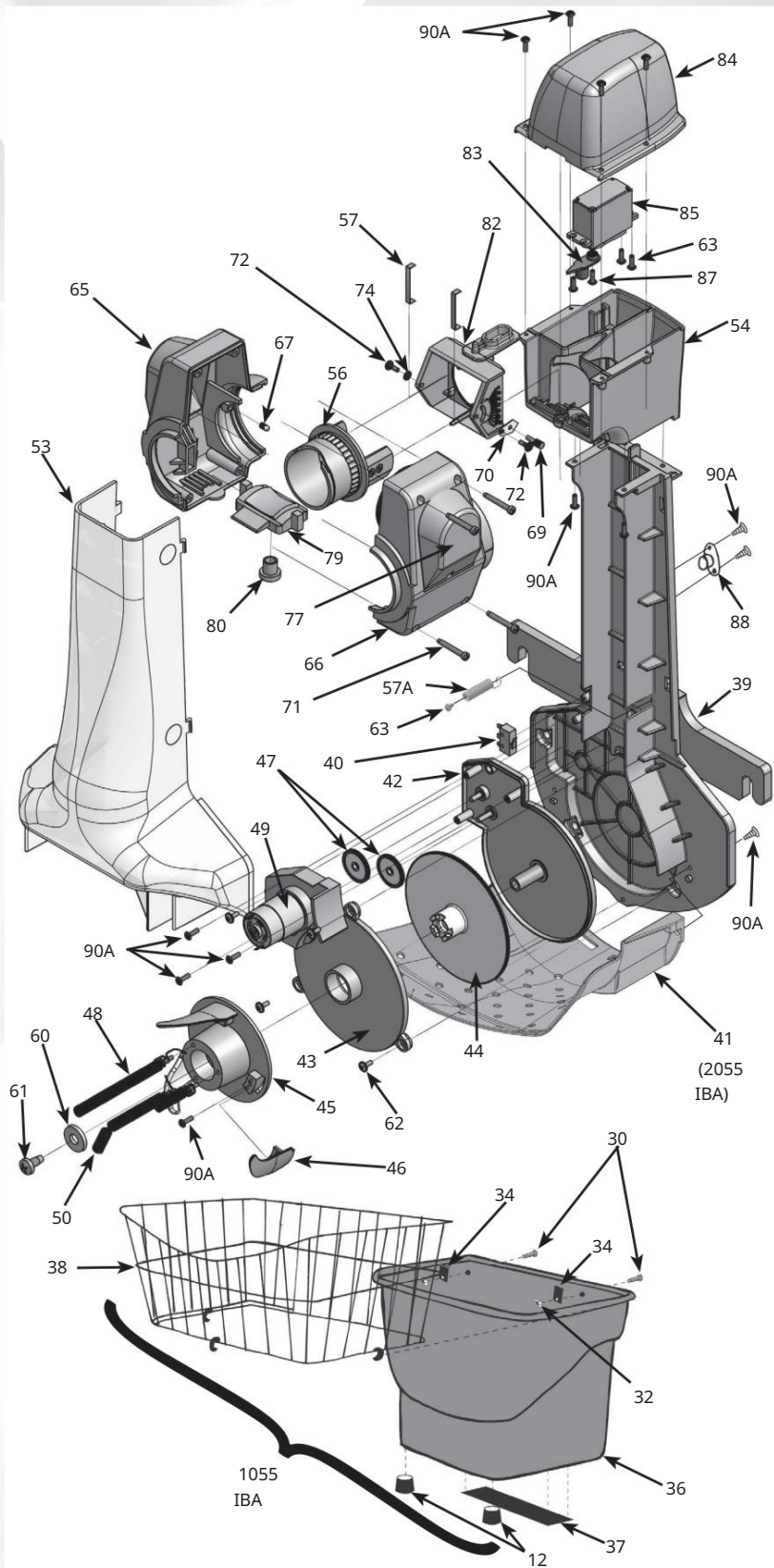
POZNÁMKA: Čísla kľúčov v tomto zozname dielov zodpovedajú číslam použitým na identifikáciu dielov v tejto príručke.

Kľúč č.	Číslo dielu	Položka	Množstvo
1	2000-100	Stredový žľab 2 2000-101	1
CT	Gumové nožičky 3 2000-102	CT Nosná	4
rúrka v tvare U 4 2040-103	CT Klinová výplň 5 2000-104A		1
CT	Nosná doska, predná 6 2000-106A	CT	1
Podložka prednej nosnej dosky (nie je zobrazená)			1
1			
7 2000-108A	CT Nosná doska, zadná 1		
8 2000-110	Podporná noha CT, L' 9 2000-112		1
Podporná noha CT, P 10 2000-114	Gumový		1
hrot podpornej nohy CT, 11 2000-116	Gumový hrot	$\frac{1}{2}$ "	2
podpornej nohy CT, 12 2000-118	Gumový hrot podpornej	$\frac{3}{4}$ " (standardné)	2
nohy CT, 1"			2
13 2000-120	CT Gumová dištančná podložka (nie je zobrazená)		4
14 2000-122	Otočný čap CT 15		1
2050-124A	Zábrana proti guľi CT, 40 mm 16		2
2040-126B	Sieť, 40 mm 17 18022-219		1
Plastová spona (obr. 18A, str. 20)			2
18 2000-128	Rúra na podporu siete, rovná		2

Kľúč #	Číslo dielu	Položka	Množstvo
19 2000-130	Trubica na podporu siete, zakrivená, ľavá a pravá		2
19A 2000-131	Zástrčka sieťovej podpornej trubice		3
20 2000-132	Trubica na podporu siete, zakrivená, stredová		1
21 2000-134A	Predná nosná doska siete		1
22 2000-136A	Podporná doska siete, zadná		1
23R 2000-138R	Vratná miska na guľe, pravá		1
23L 2000-138L	vratná miska na lopty, ľavá		1
24 2000-140A	Popruh na prenášanie		1
25 2000-300	Upevňovacia skrutka siete 26		3
2000-302	Strojová skrutka #8 x 1"		8
27 2000-304	#8 x $\frac{3}{4}$ " strojová skrutka		6
28 2000-306	#8 x $\frac{1}{2}$ " Strojová skrutka		1
29 2040-307	#8 x $\frac{5}{8}$ " Strojová skrutka		1
30 2000-308	#8 x 1" Šesthranná skrutka		2
31 2000-310	#8 Šesthranná matica		16
32 2000-312	Krídlová matica		2
33 2000-314	Veľká podložka		4
34 2000-315A	Podložka s klipom 35		2
2000-316	#8 x $\frac{3}{8}$ " Strojová skrutka		1

Zoznam súčiastok pre montáž tela robota a vedrca s guľami

Kľúč # Číslo dielu	Položka	Množstvo
36 1040-100A	Vedro na guľe1	1
37 1040-101	Podložka na vedro s loptou1	1
38 1040-105	Predĺženie vedra1	1
39 2050-142B	Zadný panel pre podávanie guľôčok , 40 mm	1
40 2050-143 BF	guľový senzor	1
41 2000-144B	Zberná doska BF2	1
42 2050-145 BF	Montážna doska 43	1
2040-147 BF	Horný kryt, 40 mm 44 2050-149	1
BF	Hlavné ozubené koleso 45	1
2040-151B BF	Koleso snímania, 40 mm 46	1
2040-153A BF	Prst snímania, 40 mm 47 2050-155	3
BF	Prevodové koleso 48 2050-157A BF	2
Pružina, dlhá 49 2050-158 BF	Motor s	1
ozubeným kolesom 50 2050-159A BF		1
Pružina, stredná (v tvare L)		1
51 Napájací kábel BF 2000-160A (obr. F a I, str. 45)		1
52 2040-161B BF	Pružina, krátka (obr. I, str. 45)	1
53 2040-162A BF	Priehľadný predný kryt, 40 mm 54	1
2050-164B BF	Horné vedenie, 40 mm 55 2050-165	1
BF	Kryt horného vedenia 56 2050-166 BF	1
Výtláčná	trubica, 40 mm 57 2000-168 BF	1
Brzda výtláčnej trubice		2
57A 2050-169	Pružina spätného ventilu BF 58	1
2000-170A	Výtláčná pružina BF (obr. D, str. 44)	1
59 2050-171	Napájací kábel snímača guľôčky BF (obr. F, str. 45) 1	
60 2050-313 BF	Umývačka kolies pickupu 1	
61 2050-317	Skrutka kolesa pickupu BF (ľavý závit)	1
62 2000-318 BF	#4 x 3/16" Strojová skrutka	4
63 2040-319 BF	Pružinová skrutka (obr. I, str. 45)	4
64 2050-327	Skrutka guľového senzora BF (obr. H, str. 45)	2
65 2050-173	Kryt robotickej hlavy, L, 40 mm 66 2050-174	1
Pravý kryt, P, 40 mm 67 2050-177	Pravý aretačný	1
kolík 68	Tento diel sa už nepoužíva	1
69 2050-180	Pravý gombík na nastavenie uhla, 40 mm 70	1
2050-182	Pravý ukazovateľ uhla 71	1
2000-320	Pravá skrutka s hlavou č. 8 x 13/16" 72 2040-321	4
Pravá otočná skrutka 73 2040-323	Pravá	2
otočná skrutka s maticou (obr. E, str. 45)		3
74 2050-329	Pravá otočná skrutka Podložka 75	1
2000-184	Motor rýchlosti guľe s mosadzným hriadeľom (obr. C) 1	
76 2000-186B BS	Špirálový napájací kábel (obr. F, str. 45) 1	
77	Kryt motora 2000-188 BS 78 Výtláčné	1
koleso 2000-190 BS (obr. C, str. 44)		1
79 2040-192A BS	Trecí blok, 40 mm 80 2050-193 BS	1
Puzdro trecieho bloku 81 2000-324 BS	Skrutka	1
výtláčného kolesa (ľavý závit) 1		
82 2050-196A	Vodiaci čap oscilátora , 40 mm 1	
83 2050-201	Kolík pohonu oscilátora 84	1
2050-204	Kryt servopohonu oscilátora 85	1
2050-211A	Servopohon oscilátora,	1
vysoťkotlakový 86 2050-210	Napájací kábel oscilátora s konektorom (obr. F) 1	
87 2050-325	Skrutka hnacieho čapu oscilátora (obr. B, str. 44)	1
88 2050-218	5-pinový konektor 89	1
2050-219A	5-pinový konektor Doska plošných spojov (obr. F, str. 45)	1
90 2000-328 #4x	3/8" Samorezná skrutka	3
90A 2000-328A #4x	3/8" Samorezná skrutka	161/192
91 2000-330 #2x	1/4" Strojová skrutka (obr. C, str. 44) 4	



Kľúč # Číslo dielu	Položka	Množstvo
92	Tienený konektorový kábel 2050-220 (nie je zobrazený) 1	
93	2050-222B Hlavné teleso transformátora (nie je zobrazený) 1	
94	2050-223B Adaptér transformátorovej zásuvky (pozri str. 37) 1	
95	2050-224 Riadiaca skrinka (pozri str. 6) 1	
96	2050-226 Držiak ovládacej skrinky (pozri č. 8, str. 4)	1
1Iba Robo-Pong 1055; 2Iba Robo-Pong 2055		



Ďakujeme, že ste si zakúpili robota na stolný tenis Newgy Robo-Pong. Sme hrdí na rozsiahly výskum a vývoj, vysoko kvalitnú výrobu a dôkladné testovanie našich produktov. Ak sa však vyskytne problém alebo potrebujete technickú podporu, kontaktujte naše oddelenie technickej podpory na čísle 1-800-556-3949. Nižšie uvedené informácie o záruke platia len pre zákazníkov Newgy v Severnej a Južnej Amerike. Ak sa nachádzate v inej časti sveta, kontaktujte distribútora vo vašej oblasti, kde nájdete informácie o servisných zásadách platných pre vašu krajinu. Zoznam distribútorov nájdete tu.

Pred odoslaním robota na opravu nám, prosím, zavolajte a získajte číslo autorizácie na vrátenie. Opravy sa často dajú ľahko vybrať telefonicky. Môžete tiež navštíviť stránku <https://www.newgy.com/pages/support>, kde nájdete odpovede na bežné otázky. Keď voláte, majte poruke sériové číslo (nachádza sa na zadnej strane tela robota a/alebo ovládacej skrinky) a návod na obsluhu. Ak po rozhovore s našou technickou podporou potrebujete robota poslať, priložte stručný popis problému a uveďte svoje denné telefónne číslo a dodaciu adresu, ako aj číslo autorizácie na vrátenie, ktoré vám poskytol váš zástupca spoločnosti Newgy.

Ak viete, ktorý diel si potrebujete objednať, môžete si ho objednať telefonicky alebo e-mailom na <https://www.newgy.com/pages/contact-newgy>.

Súčiastky nie je možné zakúpiť na Newgy.com.

OBMEDZENÁ 1-ROČNÁ ZÁRUKA* Výrobca poskytuje

pôvodnému maloobchodnému kupujúcemu tohto produktu záruku na bezchybný materiál a spracovanie počas 1 roka od dátumu nákupu.

Ak sa tento produkt počas záručnej doby stane chybným z dôvodu materiálu alebo spracovania, kontaktujte naše oddelenie technickej podpory a opíšte chybu. Vždy uveďte svoje sériové číslo. Poskytneme vám číslo autorizácie vrátenia a pokyny na prepravu. Ak budete požiadaní o vrátenie produktu, bezpečne ho zabalte a odošlite PREDPLATENÉ.

Ak dôjde k chybe podľa podmienok tejto záruky, podľa vlastného uváženia produkt opravíme alebo vymeníme a vrátime ho s predplatenou platbou na adresu v kontinentálnych Spojených štátoch. V iných oblastiach sa môže účtovať poplatok za dopravu.

Táto záruka nie je prenosná a nevzťahuje sa na bežné opotrebenie ani na poškodenie spôsobené nesprávnou manipuláciou, inštaláciou alebo používaním. Táto záruka je neplatná, ak je výrobok akýmkoľvek spôsobom zneužitý, poškodený alebo upravený oproti pôvodnému stavu.

Táto záruka vám poskytuje špecifické zákonné práva a môžete mať aj ďalšie práva, ktoré sa môžu v jednotlivých štátoch líšiť.

POLITIKA SLUŽIEB

Po uplynutí platnosti vašej 1-ročnej obmedzenej záruky spoločnosť Newgy opraví akékoľvek bežné opotrebenie robota za paušálny poplatok (v závislosti od modelu robota) plus poštovné a balné (pre susediace USA, ostatné oblasti sa účtujú dodatočné poplatky) po dobu 5 rokov od dátumu nákupu. Táto poisťka sa nevzťahuje na škody spôsobené zneužitím, nesprávnym používaním alebo nesprávnou manipuláciou a vzťahuje sa len na pôvodného maloobchodného kupujúceho robotov Newgy zakúpených od autorizovaného predajcu Newgy USA.

Aktuálne ceny nájdete na stránke <https://www.newgy.com/pages/robo-pong-warranty-form>.

OPRAVY MIMO ZÁRUKY/SERVISNÝCH PODMIENOK

Po uplynutí platnosti vašej 1-ročnej obmedzenej záruky a servisných podmienok spoločnosť Newgy opraví akékoľvek bežné opotrebenie robota za náš aktuálny hodinový servisný poplatok plus náklady na diely a dopravu a balné (pre susediace USA sa v ostatných oblastiach účtujú dodatočné poplatky).

Záručný list by ste mali zaregistrovať online do 15 dní od nákupu. Pre registráciu prejdite na stránku <https://www.newgy.com/pages/robo-pong-warranty-form>. Miesto, kde si môžete skopírovať záručné informácie, je uvedené nižšie. Nezabudnite si uschovať doklad o kúpe. Odporúčame vám uschovať si doklad spolu s týmto návodom a zaznamenať si nasledujúce informácie:

Dátum nákupu _____ Sériové číslo _____
Názov obchodu _____ Mesto, štát _____

*Záruka a servis platia len na území pôvodného predajcu.



KONTAKTUJTE NÁS

Newgy Industries, Inc.
Tennessee, USA
800-556-3949
615-452-6470
newgy@newgy.com
www.newgy.com

Vyrobené podľa nasledujúcich amerických patentov: 8758174, D663757, 5485995 a 4844458. Ďalšie americké a zahraničné patenty sú v štádiu schválenia. Robo-Pong, Pong-Master, Robo-Balls, Pong-Pal, Newgy a The Quicker Ball Picker Upper sú ochranné známky, ktoré vlastní alebo na ktoré má výhradnú licenciu spoločnosť Newgy Industries, Inc., Tennessee, USA.