



IROBO PRO **JUNIOR**

Kompakter Tischtennisroboter mit Fernbedienung

Compact table tennis robot with remote control

Robot de tennis de table compact avec télécommande

Robot de tenis de mesa con mando a distancia.

Bedienungsanleitung Instruction Manual Mode d'emploi Manual de instrucciones

Bedienungsanleitung bitte vor der Benutzung lesen

Please read this manual before the first operation

Lire le mode d'emploi avant la première mise en service

Por favor lea este manual antes de su uso.

1) Technische Daten

Abmessungen Verpackung:
34,5 x 29 x 49 cm
Gewicht Verpackung: 4,0 kg
Abmessungen Roboter:
30 x 24 x 53 cm
Gewicht Roboter: 2,8 kg
Stromspannung: 100-230V,
50/60 Hz, 25W
Der Roboter sollte nur bei
Temperaturen zwischen 10°
und 30°C betrieben werden.

1) Technical data

Dimensions packaging:
34,5 x 29 x 49 cm
Weight packaging: 4,0 kg
Dimensions robot:
30 x 24 x 53 cm
Weight robot: 2,8 kg
Power supply: 100-230V, 50/60
Hz, 25W
Robot should only be operated
at a temperature between 10°
and 30°C.

1) Données techniques

Dimensions emballage:
34,5 x 29 x 49 cm
Poids emballage: 4,0 kg
Dimensions robot:
30 x 24 x 53 cm
Poids robot: 2,8 kg
Tension électrique: 100-230V,
50/60 Hz, 25W
Utiliser le robot seulement à
une température entre 10° et
30°C.

1) Datos técnicos

Dimensiones del embalaje:
34,5 x 29 x 49 cm
Peso del Embalaje: 4,0 kg
Dimensiones del robot:
30 x 24 x 53 cm
Peso del robot: 2,8 kg
Fuente de alimentación:
100-230V, 50/60 Hz, 25W
El Robot sólo debe funcionar
a una temperatura entre 10 ° y
30 ° C.

2) Lieferumfang

1. 1 x Roboter
2. 1 x Ballcontainer
3. 1 x Netzteil
4. 1 x Fernbedienung

2) Delivery contents

1. 1 x robot
2. 1 x ball container
3. 1 x power supply pack
4. 1 x remote control

2) Volume de livraison

1. 1 x robot
2. 1 x récipient pour balles
3. 1 x bloc d'alimentation
4. 1 x télécommande

2) Contenido

1. 1 x robot
2. 1 x cubo para pelotas
3. 1 x Fuente de alimentación
4. 1 x mando a distancia

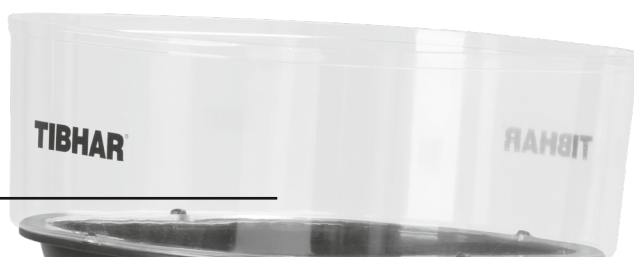
Netzteil
Power supply pack
Secteur électrique
Fuente de alimentación



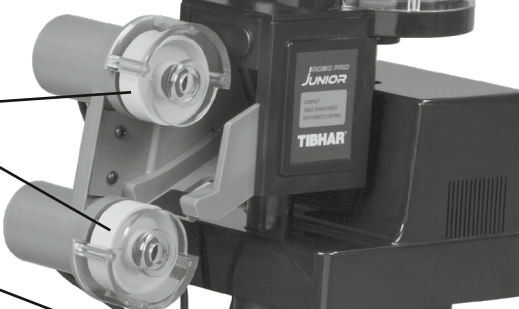
Fernbedienung
Remote control
Télécommande
Mando a distancia



Ballcontainer
Ball container
Récipient pour balles
Cubo para pelotas



Laufräder
Friction wheels
Roues de friction
Ruedas de fricción



Hebel zur Einstellung der Oszillation
Angle adjustment switch
Lever de modulation de l'angle
Interruptor del oscilador

Sensor für Fernbedienung
Remote control sensor
Capteur pour télécommande
Sensor del mando a distancia

Anzeige
Display
Ecran d'affichage
Display



Netzschalter
Power switch
Interrupteur
Interruptor de funcionamiento

Hauptbedienfeld
Main control panel
Panneau de commande
Panel de control principal

Einstellung der Flugkurve
Ball trajectory
Trajectoire de la balle
Trayectoria de la pelota

**1) Allgemeine Sicherheits-
hinweise und sachgemäße
Verwendung**

1. Bitte lesen Sie sich vor dem Gebrauch des Roboters diese Bedienungsanleitung sorgfältig durch und befolgen Sie alle Gebrauchshinweise.
2. Kinder sollten dieses Gerät nur unter Aufsicht eines Erwachsenen verwenden.
3. Benutzen Sie den Robo-Pro Junior nur in geschlossenen, trockenen Räumen. Für eine Benutzung im Freien ist der Roboter nicht vorgesehen. Gleiches gilt für die Lagerung des Roboters.
4. Schließen Sie den Roboter nur an Stromquellen mit einer Spannung von 100-230V an.
5. Benutzen Sie nur das im Lieferumfang enthaltene Netzgerät.
6. Die Laufräder drehen mit hoher Geschwindigkeit. Vermeiden Sie das Berühren der Räder während des Betriebs.
7. Der Antrieb der Oszillation sollte während des Betriebs nicht berührt werden.
8. Nach dem Gebrauch Roboter ausschalten und von dem Stromnetz trennen.
9. Bitte schalten Sie bei jeglichen Wartungsarbeiten den Roboter aus und unterbrechen Sie die Verbindung zum Stromnetz.
10. Um eine einwandfreie Funktion der Laufräder sicherzustellen, muss darauf geachtet werden, dass keine Fremdkörper in den Ballcontainer und somit in den Auswurfmechanismus des Roboters gelangen. Die Laufräder sollten gelegentlich mit einem feuchten Tuch gereinigt werden.

Sämtliche Reparaturen dürfen nur von Fachpersonal ausgeführt werden. Setzen Sie sich hierfür mit Ihrem Fachhändler in Verbindung.

**1) General safety instructions
and appropriate use**

1. Follow the security instructions before each operation, and follow all instructions for use.
2. Use of the robot by children should be under adult supervisory only.
3. For indoor use only, in closed, dry rooms. NOT intended for outdoor use or storage.
4. Only connect to a power source with a supply voltage between 100 – 230V.
5. Only use the power supply included with the equipment supplied.
6. Moving robot parts (especially wheels) should not be touched when robot is in use.
7. Oscillating drive should not be touched when robot is in use.
8. After each exercise turn off the robot and disconnect it from the power source.
9. Before maintenance work, turn off the robot and disconnect it from the power source.
10. To ensure a perfect function of the wheels, any foreign object should be removed from the ball container to avoid jamming in the body of the robot. Wipe off the wheels with a damp cloth every now and then to take off the dirt/dust.

All repair work should be performed by qualified personnel only. Please contact your specialist dealer from which you purchased the robot.

**1) Consignes de sécurité
générales et utilisation
appropriée**

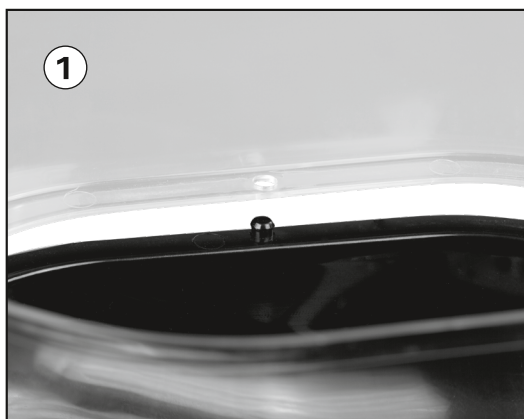
1. Lire scrupuleusement la notice avant la première mise en service. Suivre toutes les consignes d'utilisation.
2. L'utilisation du robot par un enfant ne peut se faire qu'en présence d'un adulte.
3. Pour usage intérieur uniquement, dans un endroit clos et sec. PAS conçu pour être utilisé ou stocké en plein air.
4. Seulement connecter à source de courant électrique avec une tension électrique entre 100 – 230V.
5. Seulement utiliser l'alimentation comprise dans le volume de livraison.
6. Eviter tout contact avec le robot (notamment les roues) lorsque ce dernier est en mouvement.
7. Eviter tout contact avec l'entraînement oscillatoire pendant l'utilisation du robot.
8. Eteindre et débrancher le câble à la fin de l'exercice.
9. Eteindre et débrancher le robot avant tous travaux d'entretien.
10. Afin d'assurer un excellent exercice des roues, tout corps étranger doit être retiré du récipient pour balles. Les roues de friction doivent être régulièrement nettoyées à l'aide d'un chiffon humide.

Toute réparation et tout travail de maintenance doivent être effectués par du personnel qualifié. Prière de contacter votre revendeur spécialisé où vous avez acheté le robot.

**1) Instrucciones generales de
seguridad y uso apropiado**

1. Siga las instrucciones de seguridad antes de cada operación, y siga todas las instrucciones de uso.
2. El uso del robot por niños debe estar bajo la supervisión de un adulto.
3. Sólo para uso en interiores, en lugares cerrados y secos. No está diseñado para su uso o almacenamiento al aire libre.
4. Conectar únicamente a una fuente de alimentación con una tensión de alimentación de 100 - 230V.
5. Utilice únicamente la fuente de alimentación incluida con el equipo suministrado.
6. Las partes móviles del robot (especialmente ruedas) no deben ser tocadas cuando el robot está en uso.
7. La unidad oscilante no debe ser tocada cuando el robot está en uso.
8. Después de cada ejercicio apague el robot y desconéctelo de la fuente de alimentación.
9. Antes de los trabajos de mantenimiento, apague el robot y desconéctelo de la fuente de alimentación.
10. Para garantizar un perfecto funcionamiento de los rodillos lanza pelotas, cualquier objeto extraño debe ser retirado del recipiente de bolas para evitar atascos en el cuerpo del robot. Limpie los rodillos lanza pelotas con un paño húmedo de vez en cuando para despegar la suciedad / polvo.

Toda reparación debe ser realizada por personal cualificado. Por favor, póngase en contacto con su distribuidor especializado en el que adquirió el robot.



Aufbau

1. Befestigen Sie den Ball-container an den dafür vorgesehenen Nipeln.
2. Positionieren Sie den Roboter vor der Grundlinie mittig auf dem Tisch.
3. Schließen Sie das Netzteil an den Roboter an und verbinden Sie dieses mit der Stromquelle.
4. Schalten Sie den Roboter am ON/OFF Schalter ein.

Assembling instructions

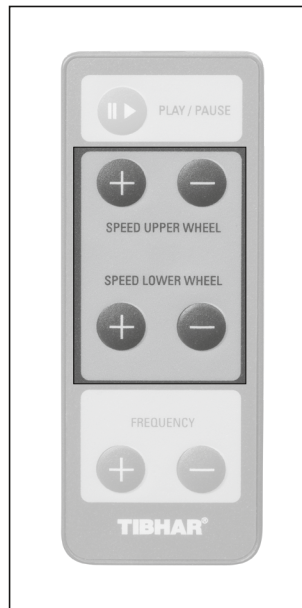
1. Insert the ball container on to the 4 supports.
2. Place the robot behind the baseline in the center of the table.
3. Connect the power supply pack to the robot and connect the robot to the power source.
4. Turn on the robot by pressing the "ON/OFF" key.

Installation

1. Ajuster le récipient sur les quatre tenons prévus à cet effet.
2. Positionner le robot derrière la ligne de démarcation, au centre de la table.
3. Raccorder le bloc d'alimentation au robot et brancher le câble dans la prise électrique.
4. Allumer le robot en pressant la touche « ON / OFF ».

Instrucciones de montaje

1. Inserte el cubo de pelotas en los 4 soportes.
2. Coloque el robot detrás de la línea base en el centro de la mesa.
3. Conecte el paquete de suministro de energía al robot y conectar el robot a la fuente de alimentación.
4. Encienda el robot pulsando la tecla „ON/OFF“.



1. Einstellung der Geschwindigkeit

Die Geschwindigkeitsregelung kann direkt am Roboter oder über die mitgelieferte Fernbedienung vorgenommen werden. Es gibt 6 unterschiedliche Stufen, wobei 1 die langsamste und 6 die schnellste Einstellung ist. Die Displayanzeige am Roboter zeigt den aktuellen Geschwindigkeitswert an.

Das obere und untere Rad können separat angesteuert werden, wodurch verschiedene Rotationsvarianten erzeugt werden können. Die Stärke der gewünschten Rotation wird durch die Geschwindigkeit des entsprechenden Laufrades bestimmt. Je schneller das Rad dreht, desto mehr Spin wird erzeugt. Für Unterschnitt muss das untere Rad schneller eingestellt werden als das Obere. Für Topspin muss das obere Rad schneller drehen als das Untere. Haben beide Laufräder die gleiche Geschwindigkeit, wird der Ball ohne Rotation ausgeworfen.

1. Speed modulation

The speed to balls served is adjusted with touch key on the robot or on the control box that has 6 stages. Digit "1" in the display is the lowest stage, "6" the fastest. Upper and lower friction wheels can be adjusted separately to realize different rotations.

The faster the wheel turns, the most spin is obtained. For under-cut balls, the lower wheel has to turn faster than the upper wheel. In order to realize Topspins, the upper wheel has to turn faster than the lower wheel. In order to obtain zero rotation, both wheels must turn at the same speed.

1. Réglage de la vitesse

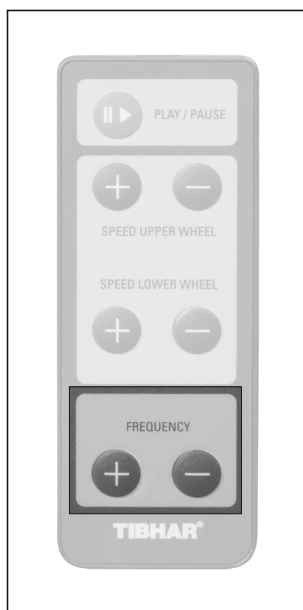
Le réglage de la vitesse s'effectue directement sur le robot ou sur la télécommande. La vitesse va de 1 (pour la vitesse la plus lente) à 6 (pour la vitesse la plus rapide). L'écran affiche la vitesse sélectionnée.

La roue supérieure et la roue inférieure sont réglables indépendamment l'une de l'autre, ce qui permet d'engendrer une large gamme de rotations. La rotation est proportionnelle à la vitesse de chaque roue. Pour obtenir des coups coupés, la roue inférieure doit tourner à une vitesse plus élevée que la vitesse de la roue supérieure. Pour obtenir des Topspins, la roue supérieure doit tourner à une vitesse plus élevée que la vitesse de la roue inférieure. Pour zéro rotation, les deux roues doivent tourner à la même vitesse.

1. Regulator de velocidad

La velocidad de las pelotas lanzadas se ajusta directamente desde los botones reguladores del robot o desde el mando a distancia y cuenta con 6 etapas. Dígito „1“ en la pantalla, es la etapa con la velocidad más baja, y „6“ la más rápida.

Las ruedas superiores e inferiores de fricción se pueden ajustar por separado para realizar diferentes tipos de rotaciones. Cuanto más rápido gire la rueda más efecto se obtendrá en la pelota. Para bolas con efecto cortado, la rueda inferior tiene que girar más rápido que la rueda superior. Con el fin de realizar topspins, la rueda superior tiene que girar más rápido que la rueda inferior. Si ambas ruedas giran a la misma velocidad, la bola se lanzara sin ningún efecto.



2. Einstellung der Frequenz

Die Frequenz kann direkt am Roboter oder an der mitgelieferten Fernbedienung vorgenommen werden. Es gibt 6 unterschiedliche Stufen, wobei bei Stufe 1 die wenigsten und bei 6 die meisten Bälle ausgeworfen werden. Auf der Displayanzeige am Roboterumpf wird die aktuelle Frequenz angezeigt.

2. Frequency modulation

The frequency is set with touch key on the robot or on the control box that has 6 stages. Digit "1" shoots out the minimum amount of balls, digit "6" the maximum. The selected stage appears on the display.

2. Réglage de la fréquence

Le réglage de la fréquence s'effectue directement sur le robot ou sur la télécommande. La fréquence va de 1 (pour un rejet minimum de balles) à 6 (pour un rejet maximum de balles). L'écran affiche la fréquence sélectionnée.

2. Regulador de frecuencia

La frecuencia se fija directamente desde el regulador del robot o en el mando a distancia y tiene 6 etapas. Dígito "1" se dispara la cantidad mínima de las bolas, y con el dígito "6" al máximo. La etapa seleccionada aparece en la pantalla.



3. Einstellung der Oszillation

Mit dem Hebel für die Einstellung der Oszillation können Sie wählen, wie weit der Roboter nach links und rechts schwenkt, wodurch verschiedene Punkte auf dem Tisch angespielt werden können, ohne die Position des Roboters zu verändern. Insgesamt gibt es vier Stufen, wobei Stufe 1 den kleinsten und Stufe 3 den größten Streuungswinkel hat. Auf Stufe 0 spielt der Roboter immer die selbe Stelle an.

Im Zusammenspiel mit der Frequenz können so grundlegende Übungen problemlos eingestellt werden.

3. Angle modulation

Through the action on the lever (handle) on the body of the robot, the robot starts moving from the left to the right and makes the ball shoot randomly on the table. Four different positions can be programmed: stage "1" for the smallest angle, "3" for the biggest angle.

In conjunction with the frequency modulation a whole range of different exercises are programmable.

3. Réglage de l'angle d'oscillation

Le réglage de l'angle d'oscillation s'effectue en actionnant le levier qui se situe sur le robot. Le réglage va de 1 (pour l'angle le plus petit) à 3 (pour l'angle le plus grand). Les mouvements de va-et-vient du robot permettent de jouer une large gamme de placements de la balle sur la table.

La combinaison de la fréquence et de l'angle d'oscillation permettent de programmer un très large choix d'exercices.

3. Regulador del oscilador

A través del interruptor de palanca situado en el robot podremos regular la oscilación, el robot comienza a moverse desde la izquierda a la derecha y hace que la bola se dispare al azar sobre la mesa. Cuatro posiciones diferentes se pueden programar: el escenario „1“ para el ángulo más pequeño, „3“ para el ángulo más grande.

En conjunción con el regulador de frecuencia toda una gama de diferentes ejercicios son programables.



4. Einstellung der Flugkurve

Die Flugkurve des Balls kann mit Hilfe der beiden Stellschrauben an der Unterseite des Roboters reguliert werden. Durch das Herausdrehen der Stellschrauben wird eine höhere Flugkurve eingestellt. Durch das Hineindrehen der Stellschrauben wird die Flugkurve wieder flacher. So kann je nach Bedarf eine hohe oder flache Flugkurve eingestellt werden. Nur wenn beide Stellschrauben auf die gleiche Höhe eingestellt sind, kann der Roboter Bälle mit einer gleichmäßigen Flugkurve servieren.

4. Ball trajectory

The modulation of the ball trajectory is set by unscrewing or tightening the two screws under the robot. The screws have to be on an even surface and at even heights in order to guarantee a regular ball trajectory. For a higher ball curve, untighten the screws. For a lower ball curve, tighten them back.

4. Réglage de la trajectoire de la balle

Le réglage de la trajectoire de la balle est obtenu en actionnant par resserrage ou desserrage les deux empiètements se situant sous le robot. Afin d'obtenir une trajectoire plus élevée, dévisser les empiètements. Afin de diminuer la trajectoire, revisser les empiètements. Les deux empiètements doivent impérativement se situer à la même hauteur et sur une surface plane afin d'obtenir une trajectoire régulière.

4. Trayectoria de la pelota

La regulación de la trayectoria de la pelota se ajusta aflojando o apretando los dos tornillos en la parte inferior del robot. Los tornillos tienen que estar sobre una superficie plana y a la misma altura con el fin de garantizar una trayectoria de la bola regular. Para obtener una curva de la pelota más alta, desatornillar los tornillos. Para una curva de pelota más baja, apretar de nuevo los tornillos.

Problem Failure Problème Problema	Ursache Cause Cause Causa	Lösung Solution Solution Solución
Der Roboter funktioniert nicht The robot does not work Le robot ne fonctionne pas El robot no funciona	• Der Ballcontainer ist leer und der Roboter ist im „Stand-by“ Zustand • Der Netzstecker ist nicht richtig mit der Steckdose verbunden • Der „ON/OFF“ Schalter steht nicht auf „On“ • The ball container is empty and the robot is in "stand-by" mode • The plug and socket are not properly contacted • The "ON/OFF" button on the control box is not pressed • Le récipient pour balles est vide et le robot est en mode « stand-by » • Le bloc d'alimentation n'est pas raccordé au secteur électrique • Le bouton « ON/OFF » n'est pas enclenché • Las bolas se han agotado y el robot está en „stand-by“ • El enchufe y la toma no se ponen en contacto adecuadamente • La tecla „ON/OFF“ en la caja de control no se pulsa	• Drücken Sie den „PLAY/PAUSE“ Knopf • Überprüfen Sie die Stromverbindung • Drücken Sie den „ON/OFF“ Schalter • Refill the ball container with balls and press the "PLAY/PAUSE" button • Check the electric socket • Press the "ON/OFF" button • Alimenter le récipient en balles et appuyer sur la touche « PLAY/PAUSE » • Raccorder le bloc d'alimentation au secteur électrique • Appuyer sur le bouton « ON/OFF » • Pulse la tecla „PLAY/PAUSE“ • Compruebe la toma de corriente • Pulse la tecla „ON/OFF“
Der Roboter funktioniert, aber fördert keine Bälle The machine works but does not release the table tennis balls Le robot fonctionne mais ne rejette pas de balles El robot funciona, pero no dispara las bolas de tenis de mesa	• Das Ballförderrohr ist durch Fremdkörper verstopft • The ball duct is jammed by foreign objects • Le tube d'alimentation en balles est obturé par un ou plusieurs corps étranger(s) • El conducto de las pelotas se atasca por objetos extraños	• Entfernen Sie die Fremdkörper aus dem Rohr • Remove the foreign objects • Extraire le ou les corps étranger(s) du tube d'alimentation en balles • Retire los objetos extraños
Die Ballplatzierungspunkte werden nicht eingehalten The ball landing spot is unstable L'emplacement de la balle sur la table ne correspond pas à l'emplacement sélectionné El lugar donde bota la pelota es inestable y no corresponde con el seleccionado	• Nach langer Nutzung des Roboters kann sich Schmutz auf dem oberen und unteren Laufrad ablagern. • Das obere bzw. untere Laufrad ist abgenutzt und zeigt einen großen Verschleiß • There could be dirt and wear on the top-wheel and/or the bottom-wheel after a long time of operation • Après une longue utilisation le robot peut accumuler saletés et poussières • La roue supérieure et / ou la roue inférieure présente(nt) une forte usure • Puede haber suciedad o que se haya desgastado la rueda superior e inferior después de un largo periodo de uso.	• Reinigen Sie die Laufräder mit einem feuchten Tuch • Clean the friction wheel(s) with a damp cloth • Nettoyer la roue supérieure et / ou la roue inférieure à l'aide d'un chiffon humide • Limpie las ruedas de fricción con un paño húmedo

Ausgabestand: November 2014

Der Hersteller behält sich das Recht vor, Veränderungen an den Beschreibungen in dieser Bedienungsanleitung zu tätigen.

State of data: november 2014

The company has the right to amend the description of products in this manual without any advance notice.

Etat des données: novembre 2014

Le fabricant se réserve le droit d'apporter des modifications à la description des produits mentionnés dans ce manuel.

Fecha de los datos: Noviembre 2014

La empresa tiene el derecho de modificar la descripción de los productos en este manual sin previo aviso.

ROBO PRO **JUNIOR**



TIBHAR Tibor Harangozo GmbH
Fenner Str. 62 a
66127 Saarbrücken
Germany

Phone: +49 6898 9330-0
Fax: +49 6898 9330-33

E-Mail: info@tibhar.de
Internet: www.tibhar.com