



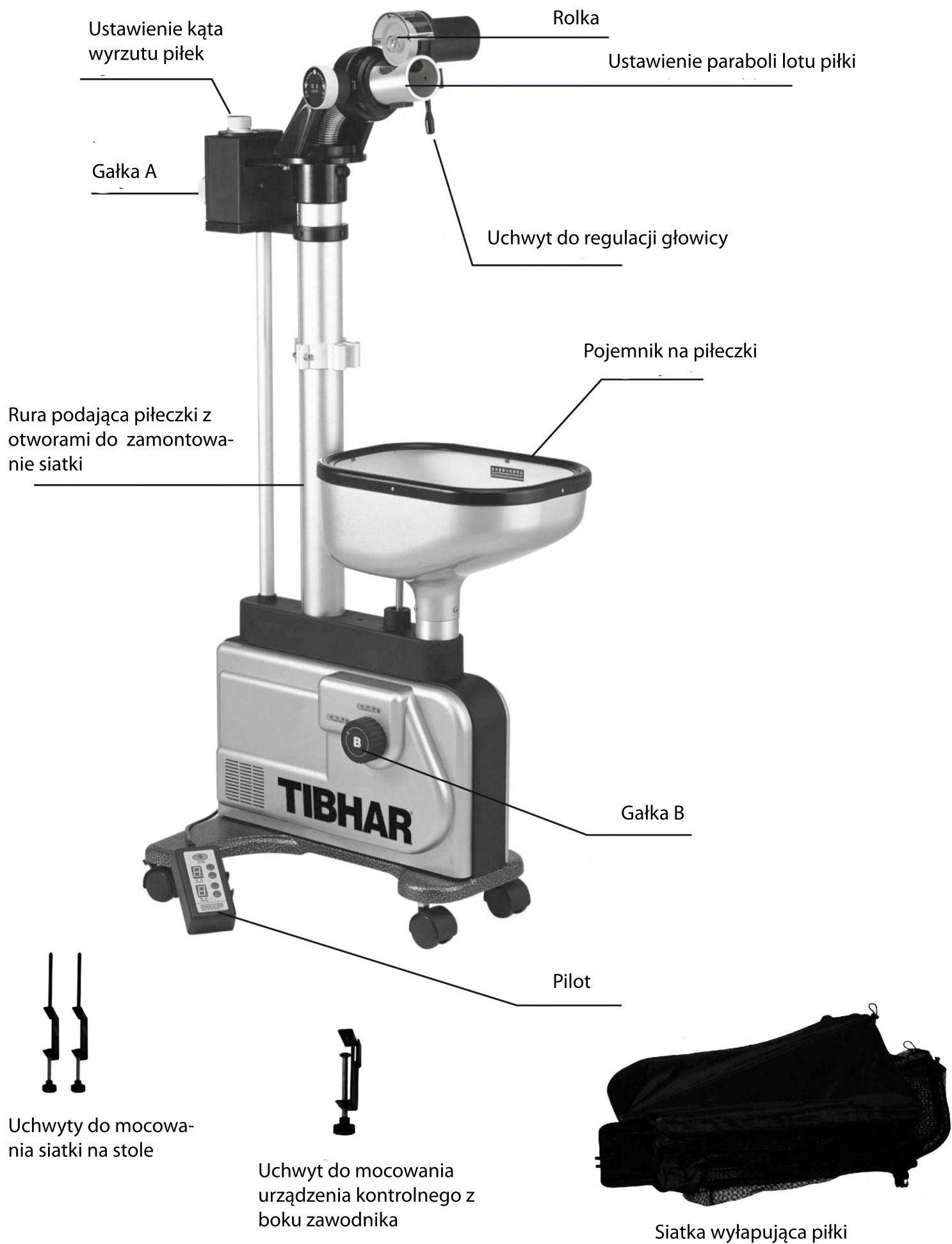
ROBO-PRO



Instrukcja Obsługi

Prosimy zapoznać się z instrukcją przed rozpoczęciem montażu.

	Treść	Strona
Przed użyciem	Opis robota i siatki zbierającej	1
	Montaż siatki wyłapującej piłki	2
	Montaż robota tenisa stołowego	3
	Zasilanie	4
	Możliwości wyrzutu piłki	4
	Regulacja prędkości	5
	Regulacja częstotliwości wyrzutu piłki	5
	Regulacja rotacji piłki	6
	Regulacja kąta wyrzutu piłki	7
	Regulacja paraboli wyrzutu piłki	8
Środki ostrożności i konserwacja	Pojemność kosza na piłki	8
	Konserwacja robota	9
	Źródła błędów	11



Ustawienie kąta wyrzutu piłek

Rolka

Ustawienie paraboli lotu piłki

Gałka A

Uchwyt do regulacji głowicy

Pojemnik na piłeczki

Rura podająca piłeczki z otworami do zamontowania siatki

Gałka B

Pilot

Uchwyty do mocowania siatki na stole

Uchwyt do mocowania urządzenia kontrolnego z boku zawodnika

Siatka wyłapująca piłki

Montaż siatki wyłapującej piłki



1. Otwórz zamknięcie



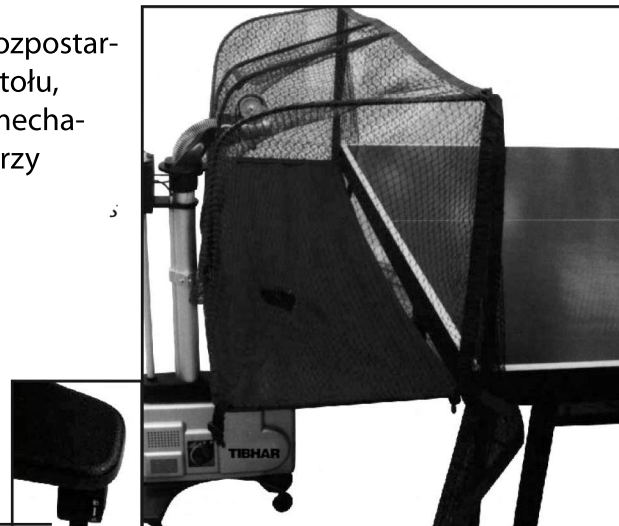
2. Rozwiń sieć tylko częściowo i umieść głowicę robota w sieci. Umocuj sieć przy kadłubie robota.



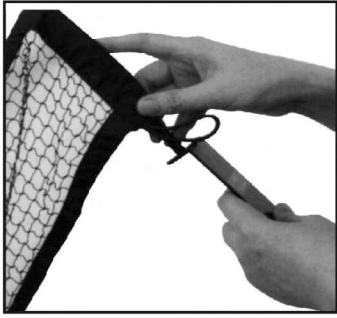
3. Rozwiń sieć całkowicie

4. Ustaw robota z rozpostartą siecią na końcu stołu, zwolnij wcześniej mechanizm hamulcowy przy kołach

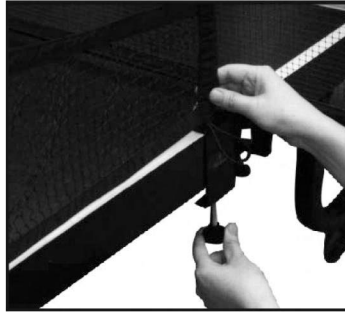
Wciśnij hamulec



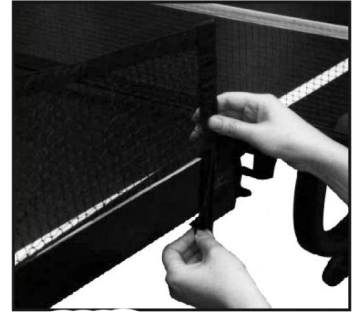
Montaż i demontaż



5. Włóż końcówki uchwytów w pochewki siatki w pochewki siatki



6. Przymocuj sieć wyłapującą piłki po obu stronach stołu w pobliżu siatki



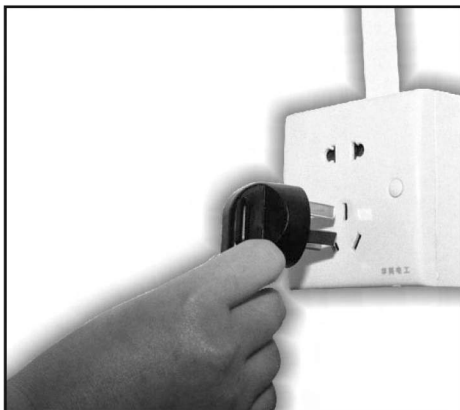
7. Elastyczne kółka (rurki) załóż na uchwyty



8. Po treningu złożź całość w odwrotnej kolejności

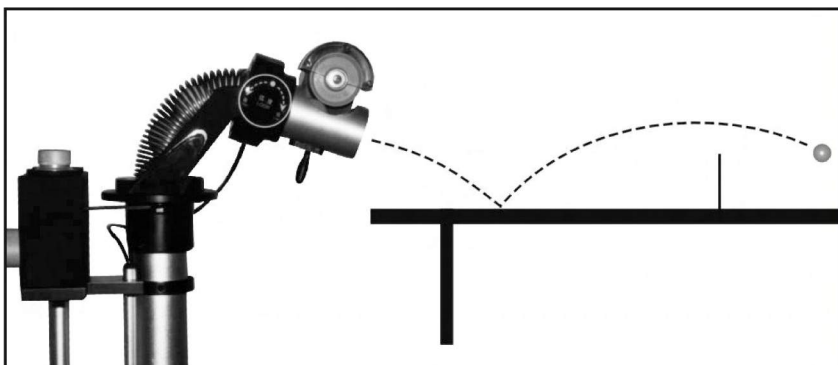
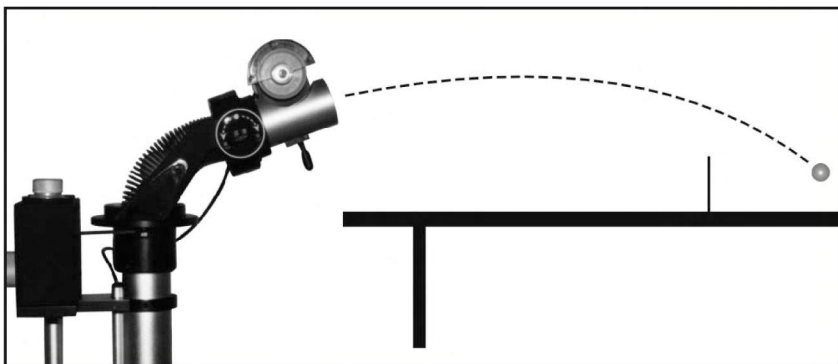


Zasilanie



Informacja o napięciu znajduje się na urządzeniu. Połączenie między wtyczką i gniazdkiem powinno być bez zarzutu. Proszę wyjąć wtyczkę z gniazdka po użyciu robota

Możliwości wyrzutu piłki



Piłka może być wyrzucana bezpośrednio lub pośrednio. Prędkość i rotacja pierwszej piłki może być większa niż piłek kolejnych. Mogą być jednak przystosowane poprzez dobór krzywej lotu

Regulacja prędkości

Prędkość może być regulowana za pomocą urządzenia kontrolnego. Można tam wyróżnić 9 prędkości. Ma ono również funkcję pamięci, która zapamiętuje ostatnie ustawienia.



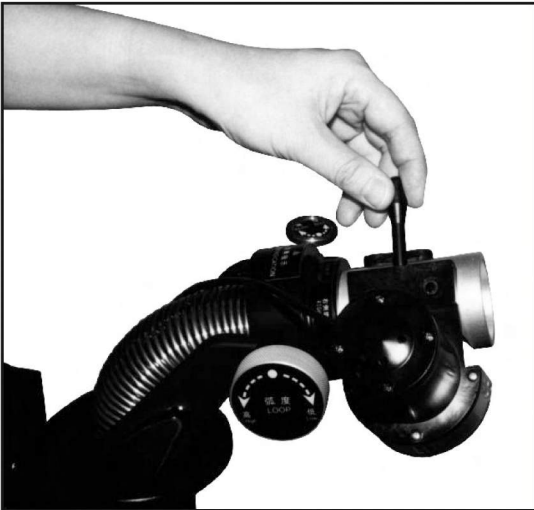
Regulacja częstotliwości wyrzutu piłki

Regulacja częstotliwości wyrzutu piłki następuje poprzez przycisk na urządzeniu kontrolnym. Jest 9 ustawień. „1” – 30 piłek/min. „9” – 85 piłek/min.

Jak ustawić rotację



Do wyboru rotacji piłki użyj czarnego uchwyty na głowicy robota. Obracaj głowicę zgodnie ze znakami na sprzęcie. Trójkąt na głowicy ustaw na żądane wskazanie (aż głowica „zaskoczy”). Głowica może być obracana tylko w zakresie 180°. Przewód głowicy nie może być w wyniku obrotu zbyt napięty bo grozi to jego uszkodzeniem.



Regulacja kąta wyrzutu piłki



Guzik „A” i guzik regulacji kąta określają kąt pod jakim robot wystrzeli piłkę. Guzik regulacji kąta określa kąt wyrzutu piłki. Guzik „A” określa pierwszy i drugi punkt startowy piłki.



Tryb losowego wyrzucania piłki



Kiedy zamierzasz ustawić robota w tryb wyrzucania piłki. Na początku ustaw gałkę A na pozycję „alternative course”. Następnie gałką B ustaw „Random point position”. Robot zacznie wtedy wyrzucać piłeczki losowo.

Regulacja paraboli lotu piłeczki



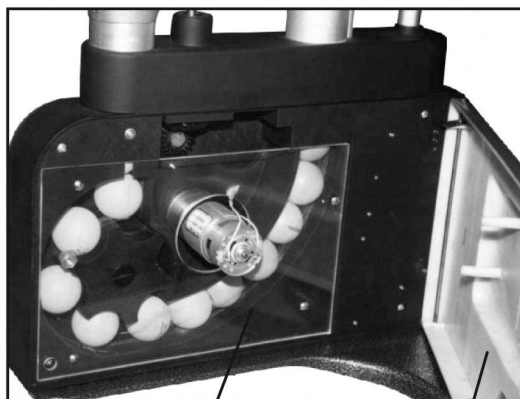
W celu zmiany krzywej lotu piłki poluzuj lewą ręką guzik regulacji kątowej, a prawą ustaw krzywą lotu. Kiedy ustawisz krzywą lotu guzik dokręć z powrotem.

Pojemność kosza na piłki



Pojemnik może zmieścić do 100 piłek o średnicy 40 mm. Poziomą piłkę nie powinien przekraczać żółtej linii, która jest wytłoczona na wewnętrznej stronie. Nie wolno stosować innych przedmiotów niż piłki do tenisa stołowego gdyż grozi to uszkodzeniem robota

Konserwacja robota



Plastikowa
płytk
zabezpieczająca

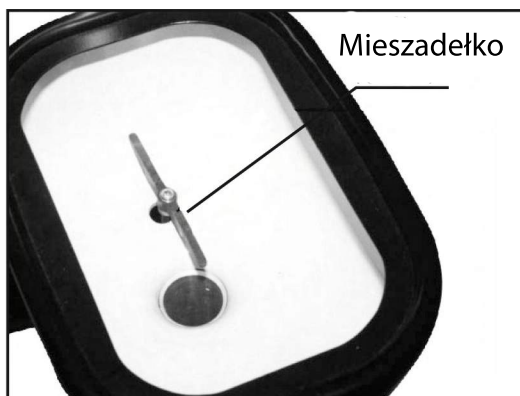
Drzwiczki
skrzynki

Podzespoły elektryczne

Części elektryczne znajdują się w mechanizmie dostarczania piłek i urządzeniu sterującym. Z tego powodu nie powinny ulegać wstrząsom, uderzeniom itp. Urządzenie kontrolne powinno się znajdować w takim miejscu aby uniknąć jego uszkodzenia. Unikaj zawilgocenia urządzeń elektrycznych.

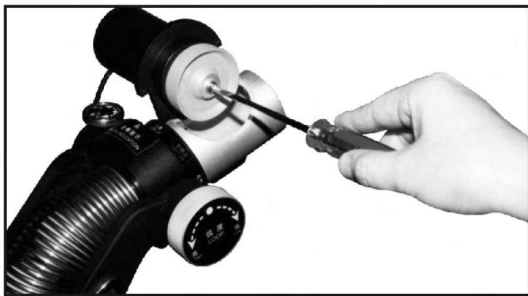
Podzespoły mechaniczne

Części mechaniczne znajdują się w mechanizmie dostarczania piłek. Uważaj aby żadne inne rzeczy oprócz piłek tenisowych nie dostały się do kosza. Grozi to uszkodzeniem urządzenia. Jeśli do mechanizmu dostanie się inny przedmiot, otwórz drzwiczki skrzynki, poluzuj śrubę kontrolną i usuń wszystkie przedmioty, które uniemożliwiają normalną pracę urządzenia. Po dłuższym użytkowaniu urządzenia możliwe jest, że śruba drążka przesuwu piłek ulegnie zużyciu. W takim wypadku należy ją wymienić



Mieszadełko

Konserwacja Robota



Przy normalnym użytkowaniu koło podające będzie pracowało 5000 godzin lub więcej. Jednak po tym czasie powinno być wymienione. W tym celu najpierw zdejmij osłonę, następnie poluzuj śrubę koła kręcąc wkrętakiem w kierunku przeciwnym do ruchu wskazówek zegara. Robot powinien być utrzymywany w czystości. Po dłuższym czasie użytkowania na kole podającym może zebrać się brud. Do jego usunięcia użyj suchej szmatki. Robot w czasie pracy i transportu powinien być chroniony przed uderzeniami. Po użyciu odłączyć od prądu

Źródła problemów

Problem	Przyczyna	Rozwiązanie
Robot nie działa	<ul style="list-style-type: none">-nie jest włączony do sieci-przycisk „włącz” nie jest wciśnięty-urządzenie kontrolne jest uszkodzone w wyniku silnych wstrząsów	<ul style="list-style-type: none">-sprawdź podłączenie do sieci-wciśnij przycisk „Włącz”-wymień urządzenie kontrolne
Robot działa, ale nie wyrzuca piłek	<ul style="list-style-type: none">-mieszadło w pojemniku na piłki jest poluzowane-rura podająca piłki jest zapchana przez jakiś przedmiot	<ul style="list-style-type: none">-przykręć mieszadło-usuń z rury przedmiot blokujący piłeczki
Nie ma możliwości regulacji	<ul style="list-style-type: none">-urządzenie kontrolne chwilowo nie działa-kabel przy silniku jest luźny	<ul style="list-style-type: none">-wyłącz robota na ok. 5s-sprawdź połączenie kabla z silnikiem

Producent zachowuje sobie prawo wprowadzania drobnych zmian nie ujętych w tej instrukcji.