

TIBHAR®

IROBO PRO **JUNIOR**

Kompakter Tischtennisroboter mit Fernbedienung
Compact table tennis robot with remote control
Robot de tennis de table compact avec télécommande
Robot de tennis 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.

Bestandteile des Tischtennisroboters
 Table tennis robot components
 Composants du robot de tennis de table
 Componentes del robot de tenis de mesa

ROBO PRO
JUNIOR

Lieferumfang

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

Content

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

Contenu

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

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



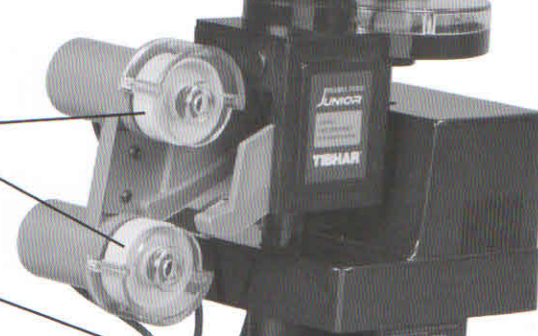
Fernbedienung
 Remote control
 Télécommande
 Mando a distancia



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
 Levier de modulation de l'angle
 Interruptor del oscilador



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



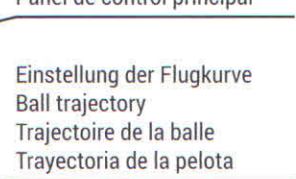
Anzeige
 Display
 Ecran d'affichage
 Display



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) Sicherheitshinweise

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. Von der Verwendung des Roboters im Freien wird abgeraten.
4. Bewegliche Roboterteile dürfen während des Betriebs nicht angefasst werden.
5. Nach dem Gebrauch Roboter ausschalten und von dem Stromnetz trennen.

Während des Betriebs Verbindungsmechanik nicht berühren!



1) Care before use

1. Follow the security instructions before each operation.
2. Robot can only be used by children under adult supervisory.
3. For indoor use only.
4. Moving robot parts should not be touched when robot is in use.
5. After each exercise turn off the robot and disconnect it from the power source.

Do not touch the connection mechanism while the robot is in use!

1) Conseils de sécurité

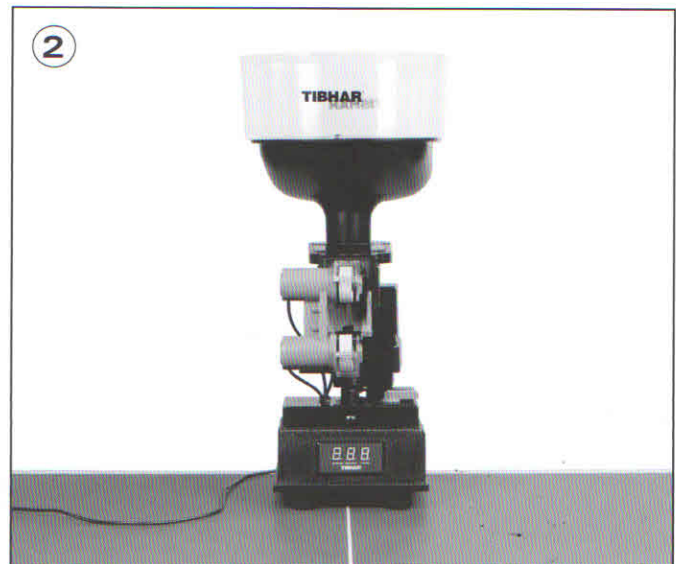
1. Lire scrupuleusement la notice avant la première mise en service.
2. L'utilisation du robot par un enfant ne peut se faire qu'en présence d'un adulte.
3. Pour usage intérieur uniquement.
4. Eviter tout contact avec le robot lorsque ce dernier est en mouvement.
5. Eteindre le robot et débrancher le câble à la fin de l'exercice.

Attention: ne pas toucher au mécanisme de liaison pendant le fonctionnement du robot!

1) Precaución antes de usar

1. Siga las instrucciones de seguridad antes de cada operación.
2. El Robot sólo puede ser usado por niños menores bajo la supervisión de un adulto.
3. Solo para usar en interior.
4. Las partes móviles del robot no deben ser tocadas cuando el robot está en uso.
5. Después de cada ejercicio apagar el robot y desconectarlo de la fuente de alimentación.

No toque el mecanismo de conexión mientras el robot está en uso!



2) Aufbau

1. Befestigen Sie den Ballcontainer 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.

2) 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.

2) 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 ».

2) 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.
2. Conecte el paquete de suministro de energía al robot y conectar el robot a la fuente de alimentación.
3. Encienda el robot pulsando la tecla „ON/OFF“.

Bestandteile des Tischtennisroboters
 Table tennis robot components
 Composants du robot de tennis de table
 Componentes del robot de tenis de mesa

ROBO PRO
JUNIOR

Lieferumfang

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

Content

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

Contenu

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

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
 Levier de modulation de l'angle
 Interruptor del oscilador

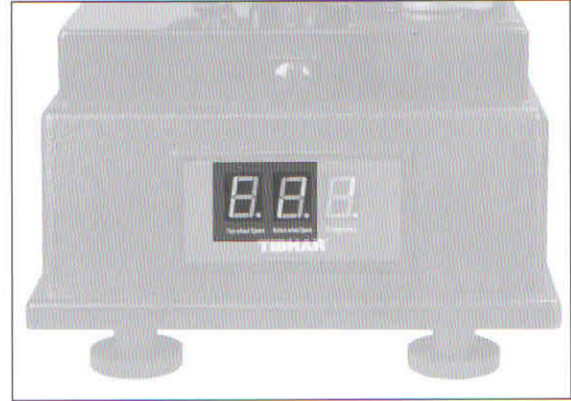
Sensor für Fernbedienung
 Remote control sensor
 Capteur pour télécommande
 Sensor del mando a distancia

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. Einstellung der Geschwindigkeit

Die Geschwindigkeitsregelung kann direkt am Roboter oder über die mitgelieferte Fernbedienung vorgenommen werden. Es gibt 9 unterschiedliche Stufen, wobei 1 die langsamste und 9 die schnellste Einstellung ist. Die Displayanzeige am Roboterrumpf 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 9 stages. Digit "1" in the display is the lowest stage, "9" 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 undercut 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

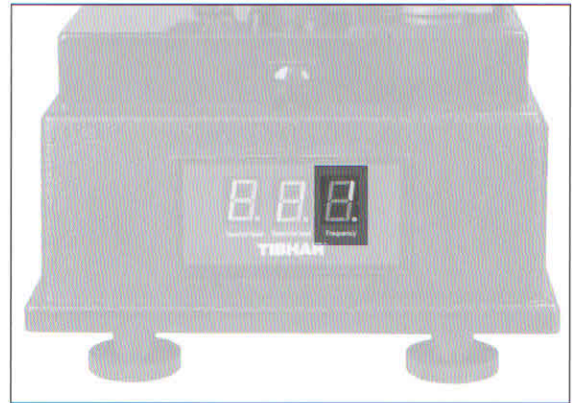
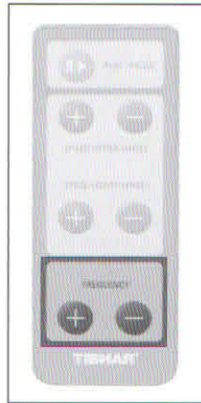
Le réglage de la vitesse s'effectue directement sur le robot ou sur la télécommande. La vitesse va de 1 (pour la vitesse la plus lente) à 9 (pour la vitesse la plus rapide). L'écran affiche la vitesse sélectionnée.

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. Regulador 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 9 etapas. Dígito „1“ en la pantalla, es la etapa con la velocidad más baja, y „9“ 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 9 unterschiedliche Stufen, wobei bei Stufe 1 die wenigsten und bei 9 die meisten Bälle ausgeworfen werden. Auf der Displayanzeige am Roboter rumpf wird die aktuelle Frequenz angezeigt.

2. Frequency modulation

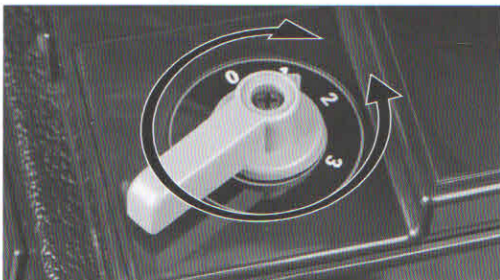
The frequency is set with touch key on the robot or on the control box that has 9 stages. Digit "1" shoots out the minimum amount of balls, digit „9" the maximum. The selected stage appears on the display.

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 9 (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 9 etapas. Dígito „1" se dispara la cantidad mínima de las bolas, y con el dígito „9" 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 drei Stufen, wobei Stufe 1 den kleinsten und Stufe 3 den größten Streuwinkel hat.

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. Three 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 disparare al azar sobre la mesa. Tres 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 Hineindreihen 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.

5. Wartungshinweise

- Bitte schalten Sie bei jeglichen Wartungsarbeiten den Roboter aus und unterbrechen Sie die Verbindung zum Stromnetz.
- 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.

5. Cautions and maintenance

- Before maintenance work, turn off the robot and disconnect it from the power source.
- To ensure a perfect function of the wheels, foreign object should be removed from the ball container to avoid jamming in the body of the robot. Wipe off the wheels with a wet rag every now and then to take off the dirt/dust.

5. Conseils d'entretien

- Eteindre et débrancher le robot avant tous travaux d'entretien.
- 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.

5. Precauciones y mantenimiento

- Antes de los trabajos de mantenimiento, apague el robot y desconéctelo de la fuente de alimentación.
- Para garantizar un perfecto funcionamiento de las ruedas, cualquier objeto extraño debe ser retirado del recipiente de bolas para evitar atascos en el cuerpo del robot. Limpie las ruedas con un trapo húmedo de vez en cuando para quitar la suciedad / polvo.

Problem Failure Problème Problema	Ursache Cause Cause Causa	Lösung Solution Solution Solución
<p>Der Roboter funktioniert nicht</p> <p>The robot does not work</p> <p>Le robot ne fonctionne pas</p> <p>El robot no funciona</p>	<ul style="list-style-type: none"> • 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 	<ul style="list-style-type: none"> • 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“
<p>Der Roboter funktioniert, aber fördert keine Bälle</p> <p>The machine works but does not release the table tennis balls</p> <p>Le robot fonctionne mais ne rejette pas de balles</p> <p>El robot funciona, pero no dispara las bolas de tenis de mesa</p>	<ul style="list-style-type: none"> • 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 	<ul style="list-style-type: none"> • 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
<p>Die Ballplatzierungspunkte werden nicht eingehalten</p> <p>The ball landing spot is unstable</p> <p>L'emplacement de la balle sur la table ne correspond pas à l'emplacement sélectionné</p> <p>El lugar donde bota la pelota es inestable y no corresponde con el seleccionado</p>	<ul style="list-style-type: none"> • 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. 	<ul style="list-style-type: none"> • Reinigen Sie oder ersetzen Sie die Laufräder • Clean or replace the friction wheel(s) • Nettoyer ou remplacer la roue supérieure et / ou la roue inférieure • Limpie o reemplace las ruedas de fricción