NÁVOD NA ROBOTY DONIC ROBOPONG 540, 1040 a 2040

VŠEOBECNÉ POKYNY

Robotový systém na stolný tenis zahŕňa modely Robo-Pong 540, 1040 a 2040. Obsahuje sadu "zdokonaľujúcich" dielov, čím umožňuje užívateľovi prispôsobiť stroj presne svojim potrebám. Medzi tieto diely patrí Upgrade Robo-Pong 540, ktorý vylepší stroj z 540 na 1040 a Upgrade Zbernú sieť, ktorý premení stroj z 1040 na 2040 (pre viac informácií čítajte originál na str. 18). Roboty Robo-Pong nevyžadujú žiadnu montáž ani nástroje. Než opustia továreň, sú plne zmontované a následne testované. Vyžadujú iba jednoduchú inštaláciu, a potom sú pripravené pre hru! Nasledujúce kroky Vás v priebehu inštalácie povedú. Pri modeli 2040 je k návodu priložená videokazeta, na ktorej nájdete návod na inštaláciu a používanie robota. Navyše obsahuje aj jednoduché techniky, ako odohrať loptičky s rôznou rotáciou, ktoré robot posiela (pozri originál str. 8).

Aby ste využili robota maximálne - so všetkými výhodami, ktoré ponúka, postupujte podľa krokov, ktoré sú popísané nižšie pod čiarou alebo podľa inštruktáže na videokazete. Ďalšie kapitoly tohto užívateľského manuálu sa detailne zaoberajú prácou robota, kompletnou demontážou, opravami a údržbou, problémy s vystreľovaním loptičiek, príslušenstvom, výmenou jednotlivých častí a zárukou. Inštrukcie sú určené všeobecne pre všetky modely robotov Robo-Pong s výnimkou výslovného upozornenia, že sa informácia týka len konkrétneho modelu.

Hráčsky manuál (týka sa modelov 2040 zakúpených v USA) detailne popisuje techniky používané v stolnom tenise ako sú odpaly a rotácie loptičiek, servírovanie, práca nôh a ďalšie ... Tiež vysvetľuje, ako využiť robota pre tréning telesnej kondície alebo zábavu medzi deťmi i dospelými. Množstvo odborných článkov a ostatné informácie sú navyše dostupne na našej internetovej adrese www.newgy.com.

Robot je dodávaný spolu s loptičkami Robo-Balls (40 mm) od firmy Newgy (platí len pre roboty zakúpené v USA). Sú špeciálne vyberané tak, aby bol dosiahnutý maximálne kvalitný výkon.

Pre objednanie dodatočných loptičiek, inštruktážneho manuálu, videokazety, „zdokonaľujúcich" dielov alebo akéhokoľvek iného príslušenstva a častí prosím kontaktujte zákaznícky servis firmy Newgy. Kontaktné informácie sú uvedené na prednej strane tohto užívateľského manuálu (pozri originál).

MONTÁŽ ROBOTU ROBO-PONG 540[1]

(obrázky k jednotlivým bodom viď originál str. 2)

1. Skontrolujte všetky súčasti

Vybaľte všetky diely a prekontrolujte, či žiadny nechýba. Ak si nie ste istí, o akú súčasť sa jedná, zistíte to na malej striebornej nálepke na každom diele. Ak balenie nie je kompletné, kontaktujte okamžite firmu Newgy. Pre prípad reklamácie je potreba uchovať obalový materiál.

2. Umyte loptičky a umiestnite ich do zásobníku

Otvorte vrecko (á) s loptičkami a umyte ich vo vlažnej, mydlovej vode. Potom ich opláchnite čistou vodou a osušte. Umyté loptičky umiestnite do zásobníka. Pri ostatných nových loptičkách, ktoré chcete používať s robotom, postupujte rovnakým spôsobom. Je možné tiež použiť už používané loptičky. **Všetky loptičky musia mať rovnakú veľkosť (38 alebo 40 mm).**

3. Overte, či je nastavená správna veľkosť loptičky

Uistite sa, či je na robotovi správne nastavená veľkosti loptičky. Je možné nastaviť dve polohy. Podľa označenia na loptičke nastavte veľkosť na hlave robota (z oboch strán) 38 alebo 40 (pozri originál str. 10).

4. Nastavte uhol hlavy

Uvoľnite mosadzný gombík na pravej strane robota (z pohľadu ak stojíte proti nemu), nastavte hlavu robota čo najviac dole a gombík opäť utiahnite. Uistite sa, že slovo „topspin" je v mieste, kde vystreľujú loptičky, hore nad týmto otvorom (ďalšie informácie pozri originál obr. 5, 6 a 7 str. 7 a 8).

5. Zapojte kábel

[1] Poznámky k obrázku: robot body = telo robota, control box = ovládač, balls = loptičky, ball bucket = zásobník na loptičky, connector cable = spojovací kábel, cabel clip = príchytka na káble, transformer = transformátor

Zastrčte koniec spojovacieho kábla do pätinového konektora na zadnej strane robota ako na obrázku (ďalšie informácie pozri originál obr. 17 str. 13).

6. Umiestnenie robota na stôl

Umiestnite robot na stred stola blízko koncovej čiary ako vidíte na obrázku. Hlava robota by mala byť v jednej rovine so stredovou čiarou stola (umiestnenie robota 1 pozri originál obr. 15 str. 12)

7. Pripevnite kábel ku stolu

Preneste voľný koniec spojovacieho kábla na druhú stranu stola (odkiaľ hrá hráč). Odstráňte ochrannú časť zo spodnej časti príchytky a pripevnite ho v horizontálnej polohe na stranu stola asi 30 cm od konca. Vždy sa kábel pripevní na stranu podľa toho, či hráč je ľavák alebo pravák. V prípade, že hráč hrá pravou rukou, kábel sa upevní na ľavú stranu stola a naopak. Umiestnite spojovací kábel do svorky spolu s transformačným tak, aby asi 30 cm kábla zostalo voľných. Zapojte zástrčku do zdroja elektrického napätia (pozri originál tab. B str. 20)

8. Zapojte káble do ovládača

Zastrčte spojovací kábel do pätinovej zdierky a transformačný kolík do priľahlej napájacej zásuvky na zadnej strane ovládača (pozri originál obr. 2B str. 6). Umiestnite ovládač na roh stola (pozri originál obr. 15 str. 12).

9. Pripravte sa na hru!

Pripravení s pálkou v ruke si nastavte na ovládači rýchlosť loptičky na pozícii 2 - 3 a frekvenciu loptičky na 4 - 5. Predtým ako na Vás robot vyšle prvú loptičku, ubehne asi 30 sekúnd. Detailnejšie zoznámenie s nastaveniami a ovládaním nájdete v sekcii „obsluha" tohto manuálu (pozri originál str. 6).

MONTÁŽ ROBOTU ROBO-PONG 1040[2]

(obrázky k jednotlivým bodom viď originál str. 3 a 4)

1. Skontrolujte všetky súčasti

Vybaľte všetky diely a prekontrolujte, či žiadny nechýba. Ak si nie ste istí, o akú súčasť sa jedná, zistíte to na malej striebornej nálepke na každom diele. Ak balenie nie je kompletné, kontaktujte okamžite firmu Newgy. Pre prípad reklamácie je potreba uchovať obalový materiál.

2. Oddeľte telo robota

Uvoľnite dve krídlové matky, ktoré spájajú kostru robota so zásobníkom. Pootočte čierne podlhovasté podložky o 180 stupňov. Oddeľte telo robota od zásobníka.

3. Nasaďte nadstavec na zásobník

Nasunujte nadstavec na zásobník tak, aby háčiky dole na nadstavci boli zachytené za horný okraj zásobníka a do tej doby než sa predný háčik zachytí za predný horný okraj zásobníka. Môže sa stať, že budete musieť nadvihnúť zadnú časť nadstavca cez vyčnievajúcu zarážku na zadnej hornej časti zásobníka. Potom nasaďte späť telo robota (pozri predošlý bod).

4. Pokračujte podľa krokov 2 – 6 zmontovanie Robo-Pong 540

Viď str. 1, 2 tohto manuálu.

5. Nastavte ovládaciu páčku na pozíciu 3 & 4

Skontrolujte, či je ovládacia páčka nastavená na pozíciách 3 & 4. V prípade že nie je, ľahko páčku nadvihnite a posuňte do požadovanej pozície (podrobnejšie informácie o nastavení pozri originál str. 9).

6. Zapojte káble do ovládača

Prineste voľný koniec spojovacieho kábla na druhú stranu stola (odkiaľ hrá hráč). Zastrčte spojovací kábel do ptepäťového konektora na spodnej časti ovládača a potom tiež transformačný kolík do napájacej zásuvky (pozri originál obr. 1B str. 6).

7. Pripevnite ovládač ku stolu

Umiestnite ovládač na stranu stola asi 30 cm od konca. Vždy ho pripevnite na stranu podľa toho, či hráč je ľavák či pravák. V prípade, že hráč hrá pravou rukou, ovládač sa upevní na ľavú stranu stola a naopak (detailné informácie viď originál obr. 15 str. 12). Zapojte zástrčku do zdroja elektrického napätia (pozri originál tab. A str. 20).

[2] Poznámky k obrázku: robot body = telo robota, control box = ovládač, balls = loptičky, ball bucket = zásobník na loptičky, bucket extender = nadstavec na zásobník, connector cable = spojovací kábel, cabel clip = príchytka na káble, transformer = transformátor

8. Pripravte sa na hru!

Otočte gombíkom kmitania a až bude hlava robotu v jednej rovine so stredovou čiarou stola, kmitanie vypnite. Pripravení s pálkou v ruke si nastavte na ovládači rýchlosť loptičky na pozícii 2 - 3 a frekvenciu loptičky na 4 - 5. Predtým ako na Vás robot vyšle prvú loptičku, ubehne asi 30 sekúnd. Až budete pripravení na náhodné „dodávky" loptičiek po celej ploche stola, otočte opäť gombíkom kmitania. Detailnejšie zoznámenie s nastaveniami a ovládaním nájdete v sekcii „obsluha" tohto manuálu (pozri originál str. 6).

MONTÁŽ ROBOTU ROBO-PONG 2040[3]

(obrázky k jednotlivým bodom viď originál str. 4 a 5)

1. Skontrolujte všetky súčasti

Vybaľte všetky diely a prekontrolujte, či žiadny nechýba. Ak si nie ste istí, o akú súčasť sa jedná, zistíte to na malej striebornej nálepke na každom diele. Ak balenie nie je kompletné, kontaktujte okamžite firmu Newgy. Pre prípad reklamácie je potreba uchovať obalový materiál. Ak ste si zakúpili výrobok Pong-Master, porovnajte s obrázkom (viď originál str. 4), či Vám žiadna zo zobrazených častí nechýba. Váš užívateľský balík zahŕňa aj špeciálny manuál na výrobok Pong-Master, ktorý Vám jeho obsluhu a nainštalovanie v jednoduchých krokoch vysvetlí. Pre ľahšie rozlíšenie častí samotného robota a častí výrobku Pong-Master je na strieborných nálepkách častí pre Pong-Master uvedená skratka „PM" a pre Robo-Pong skratka „RP".

2. Vysuňte podperné nohy

Umiestnite robota na stôl tak, aby predná strana bola čelom k Vám a vysuňte smerom k sebe čierne kovové zahnuté nohy.

3. Oddeľte nohy od seba

Roztiahnite podporné nohy do pozície, aby boli čo najviac od seba.

4. Spojte sieťové tyče

Otočte robota o 180 stupňov tak, aby sieťové tyče boli čelom k Vám. Uchopte a vysuňte hornú pravú tyč a jej dolnú časť zasuňte do tyče spodnej. Vytvoríte tak jednu dlhú tyč. To isté zopakujte na ľavej strane.

5. Sklopte zberače

Uchopte zberač na jednej strane, pohybom priamo nahor ho nadvihnite, aby sa s ním dalo pohybovať. Uchopte priľahlé sieťové tyče a pomaly spolu so zberačom ich sklápajte. Dávajte pozor, aby Vám zberač nespadol. To isté zopakujte na druhej strane.

6. Pripevnite robota k stolu

Uchopte robota zospodu v strede a zaistite ho k stolu tak, aby bol „zavesený" na vrchnej zarážke a vysunuté podperné nohy boli pod stolom. Vrchná zarážka by následne mala byť na rovnakej úrovni so stredovou čiarou stola. Prístroj tak drží na stole svojou vlastnou váhou.

7. Pokračujte podľa krokov 2 - 5 zostavenie Robo-Pong 540

Nasledujú rovnaké kroky ako v prípade zostavenia robota Robo-Pong 540 s výnimkou, že loptičky neskladáte do zásobníka, ale do zberača.

8. Pripevnite bočné siete

Nasuňte bočnú sieť do bočného nadstavca a ten potom pripevnite podľa obrázka (pozri originál str. 5) na sieť pri stole. Uistite sa, či bočná sieť pasuje a je priamo nad bočnou čiarou stola. Postup zopakujte aj na druhej strane stola.

9. Nastavte ovládaciu páčku na pozíciu 3 & 4

Na zadnej časti robota, po odhrnutí tkaniny nabok, overte, či je ovládacia páčka nastavená na pozíciách 3 & 4. V prípade že nie je, ľahko páčku nadvihnite a posuňte do požadovanej pozície (podrobnejšie informácie o nastavení nájdete originál str. 9).

10. Pokračujte podľa krokov 6 - 8 zostavenie Robo-Pong 1040

ČINNOSŤ ROBOTA

Robot, ktorého ste si zakúpili, je všestranný a maximálne prispôsobiteľný tak, aby splnil všetky nároky hráčov - podriadil sa hráčskym možnostiam a štýlu. Rýchlosť loptičky, akou z robota vychádza, frekvencia, rotácia, dráha, umiestnenie, rýchlosť

[3] Poznámky k obrázku: robot body = telo robota, net assembly = zberná sieť, side net extender = bočný nadstavec na sieť, control box = ovládač, balls = loptičky, connector cable = spojovací kábel, transformer = transformátor, rubber tips = gumové špunty, instructional manual = instruktážny manuál (len v USA), videotape = videokazeta (len v USA)

kmitanie a rozsah ... to všetko je možné nastaviť. Nasledujúca časť manuálu popisuje rôzne možnosti nastavenia a ovládania robota.

Ovládač (pre všetky modely)[4]

Robot je elektronicky ovládaný ovládačom. Obrázky 1A a 1B názorne popisujú funkcie a ovládanie pre modely 1040 a 2040. Obrázky 2A a 2B sa venujú modelu 540 (pozri originál str. 6).

1. Napájanie (power) - slúži na uvedenie robota do (ON) alebo mimo (OFF) prevádzky.
2. Rýchlosť loptičky (ball speed) - slúži na reguláciu rýchlosti a rotáciu loptičky. Čím vyššia úroveň, tým viac loptička rotuje a stáva sa rýchlejšou. Pri modeli 540 tento gombík slúži tiež pre vypnutie a zapnutie robota. Prečítajte si tiež „dráha loptičky" (pozri originál str. 7).
3. Frekvencia loptičky (ball frequency) - slúži na reguláciu doby intervalu medzi vystreľovaním loptičiek. Nižšia úroveň nastavenia tento interval zvyšuje a naopak. Najnižšia možná úroveň nastavenia je zhruba „2" (13 - 26 loptičiek za minútu). Na úrovni nastavenia „10" robot vystrelí okolo 90 loptičiek (modely 1040 a 2040) a 60 loptičiek (model 540) za minútu.
4. Kmitacia rýchlosť (Oscillator speed) - slúži na nastavenie rýchlosti pohybu hlavy robota zo strany na stranu. Čím vyššia úroveň, tým rýchlejšie sa hlava pohybuje. Táto funkcia tiež slúži na uvedenie hlavy robota do vybranej pozície. Najprv nastavte ovládaciu páčku na ovládači na pozíciu 3 & 4 (pozri originál str. 9). Otočte gombíkom kmitacej rýchlosti tak, aby sa hlava dala do pohybu. V momente, kedy je nastavená smerom, akým si prajete, kmitaciu rýchlosť vráťte na pozíciu „0" (tiež pozri originál obr. 3A a 3B str. 6). **Upozornenie:** *k otáčaniu hlavy vždy používajte ovládač kmitacej rýchlosti! Nikdy neotáčajte hlavu robota ručne! Mohlo by tak dôjsť k poškodeniu súčastí a stratili by ste možnosť uplatniť reklamáciu.*

POPIS OBRÁZKOV

1A: Ovládače pre modely Robo-Pong 1040 a 2040, pohľad zhora

1B: Ovládače pre modely Robo-Pong 1040 a 2040, pohľad zospodu

pre otvorenie ovládacej skrinky stačí povoliť štyri skrutky umiestnené v rohoch zdierky pre jednotlivé káble (zľava): kábel ukazovateľa skóre robota Pong-Master, kábel transformátora, spojovací kábel k robotovi

2A: Ovládač pre model Robo-Pong 540, pohľad zhora

2B: Ovládač pre model Robo-Pong 540, pohľad zospodu

zdierky pre jednotlivé káble (zľava): spojovací kábel k robotovi, kábel transformátora

3A: Zlá kmitacia rýchlosť (len pre modely 1040 a 2040)

pretože kmitacia rýchlosť nebola nastavená správne, druhá loptička dopadá blízko prvého a hráč sa tak nemusí príliš presúvať

3B: Správna kmitacia rýchlosť (len pre modely 1040 a 2040)

priamočiara rýchlosť bola nastavená správne, takže druhá loptička dopadá vzhľadom k prvej v optimálnej vzdialenosti; hráč je nútený sa viac presúvať, skvalitňovať prácu nôh

Dráha loptičky (pre všetky modely)[5]

Dráhu loptičky je možné regulovať nastavením uhla hlavy robota od najmenšieho až po najväčší (vzhľadom k ploche stola). V prípade, že nastavíte najnižší uhol, vystrelená loptička najprv skočí na tú stranu stola, kde je umiestnený robot, preletí sieťku a až potom dopadne na hráčovu stranu stola (rovnako ako pri podaní). V prípade, že nastavíte najvyšší uhol, loptička letí vysokým oblúkom cez sieťku a dopadá rovno na hráčovu stranu stola (rovnako ako lobovať úder). Uhol hlavy robota, a teda dráhu loptičky, nastavíte prostredníctvom mosadznej skrutky, ktorý je umiestnený vpravo na hlave robota (z pohľadu ak stojíte proti nemu). Skrutku uvoľnite, uveďte hlavu do požadovaného uhlu a skrutku utiahnite (pozri originál obr. 4, str.7). Pre ľahšiu orientáciu je pri skrutke uvedená číselná stupnica (pozri originál obr. 5 str. 7). **Upozornenie:** *nenastavujte uhol hlavy v čase, keď je hlava v prevádzke a otáča sa. Mohlo by tak dôjsť k poškodeniu súčastí a stratili by ste možnosť uplatniť reklamáciu.*

[4] Poznámky k obrázkom: slow = pomaly, fast = rýchlo

[5] Poznámky k obrázku: robot head = hlava robota

Nastavenie dráhy loptičky je úzko späté s nastavením jej rýchlosti. Ak je robot nastavený v takom uhle, že loptička najprv dopadá na stranu stola, kde je umiestnený robot (tzv. „Servírujúci" robot, pozri originál obr. 6C a 6D str. 7), maximálna nastavená rýchlosť loptičky je 3 - 5. keď je rýchlosť loptičky vyššia, hlava musí byť v takom uhle, aby loptička dopadla na hráčovu stranu stola (tzv. „odohrávajúci" robot, pozri originál obr. 6A a 6B str. 7). V prípade, že rýchlosť loptičky je ešte vyššia, nastavte uhol hlavy nižšie tak, aby loptička nedopadalo mimo plochu stola.

POPIS OBRÁZKOV

4: Nastavenie uhla hlavy

uvoľnite mosadznú skrutku a nastavte uhol hlavy robota podľa potreby smerom nahor alebo nadol; ***nepoužívajte silu!***

5: Indikačná stupnica uhla

popis častí (zľava): skrutka, ukazovateľ uhla, stupnica

6A: Chybne nastavený uhol hlavy, „odohrávajúci" robot

hlava robota je nastavená príliš vysoko, takže pri stanovenej rýchlosti loptičky dopadajú mimo plochu stolu

6B: Správne nastavený uhol hlavy, „odohrávajúci" robot

pri zachovanej rýchlosti z obr. 6A bol uhol hlavy znížený, takže loptičky dopadajú na plochu stola

6C: Chybne nastavený uhol hlavy, „servírujúci" robot

ak je hlava robota nastavená tak, aby loptička najprv dopadla na stranu stolu, kde je umiestnený robot a uhol hlavy je príliš malý, loptička odskakuje cez sieťku príliš vysokým oblúkom

6D: Správne nastavený uhol hlavy, „servírujúci" robot

rovnaká rýchlosť loptičky ako na obr. 6C, ale ľahko zvýšený uhol hlavy robota udrží odskakujúcu loptičku nízko nad sieťkou; v pozícii „servírujúceho" robota by sa nastavená rýchlosť loptičky mala pohybovať v rozmedzí 3 - 5

Rotácia loptičiek (pre všetky modely)[6]

Roboty Robo-Pong sú schopné zaistiť akýkoľvek druh rotácie. Topspin, backspin, sidespin, dokonca aj ich kombinácie. Aby ste nastavili požadovaný druh rotácie, otočte hlavu robota tak, aby nadpis danej rotácie bol presne nad vystreľovacím otvorom robota (pozri originál obr. 7 str. 8).

V prípade, že chcete rotáciu kombinovať, nastavte nad vystreľovací otvor jednu z rotačných šípok, ktoré sú dookola tohto otvoru podľa zvolenej kombinácie. Potom napr. Ak ste nastavili nad otvor šípku medzi „topspin" a „sidespinem", bude robot vystreľovať loptičky s kombináciou týchto dvoch rotácií.

Než budeme rozoberať, akým spôsobom jednotlivé rotujúce loptičky odohrávať, je dôležité upozorniť, že robot simuluje hru profesionálneho hráča používajúceho pálku s tzv. „Soft" povrchom. Roboty Robo-Pong vždy pracujú s určitým druhom rotácie. Aby sa hráč naučil hrať rôzne druhy rotácií a rovnako tak im aj čeliť, je dôležité jeho vybavenie - kvalitné (či už hladký či „trávnatý") povrch poťahu na pálke. Skôr používané pálky, napr. s povrchom z tvrdej gumy, neumožňovali optimálne kontrolovať rotáciu loptičky.

Na každú rotáciu reaguje loptička inak a rovnako tak je tomu aj v momente keď rotovanú loptička odohráte. Nasleduje stručný návod, ktorý by mal byť návodom k úspešnému zvládnutiu odohratiu rotovaných loptičiek (viac nájdete v kapitole 7 hráčskeho manuálu, ktorý je súčasťou sady Robo-Pong 2040 v prípade zakúpenia v USA).

Úspech odohraní rotovanej loptičky závisí na správnom uhle rakety v momente odohratia loptičky. V takom prípade odohráte akúkoľvek rotáciu. Nastavte sklon Vašej rakety na začiatku úderu a zachovajte ho až do úplného odohrania loptičky. Dôležité je, aby sa uhol pálky počas úderu nezmenil (pozri originál obr. 8 str. 8).

Vrchná rotácia (čiže topspin) spôsobí, že loptička sa počas letu otáča smerom vpred a dole, jeho dráha je priama smerom nadol. Po odohraní pálkou má tendenciu odskočiť vysoko hore. Vrchnej rotácii čeľte nastavením pálky hracou stranou smerom nadol a pohybom hore a vpred loptičku zhora odohrajte (pozri originál obr. 8A).

[6] Poznámky k obrázku: paddle = pálka, return shot = zpětný úder

Spätná rotácia (čiže backspin) spôsobí, že loptička sa počas letu otáča smerom späť a nahor, jeho dráha nakreslí oblúčik smerom nahor. Po odohraní pálkou má tendenciu odskočiť priamo smerom na stôl. Spätnej rotácii čeľte nastavením pálky hracou stranou smerom nahor a pohybom priamo vpred loptičku zdola odohrajte (pozri originál obr. 8B).

Bočná rotácia (čiže sidespin) spôsobí, že loptička sa počas letu otáča smerom horizontálne a nakreslí pomyselnú krivku. Po odohraní loptičky s ľavou bočnou rotáciou má tendenciu odskočiť vpravo od pálky, pri pravej bočnej rotácii odskakuje smerom vľavo. Ľavej bočnej rotácii čeľte nastavením pálky hracou stranou smerom vľavo a loptičku sprava odohrajte (pozri originál obr. 8C str. 8). Pravej bočnej rotácii čeľte nastavením pálky hracou stranou smerom vpravo a loptičku zľava odohrajte (pozri originál obr. 8D str. 8).

Kombinované rotácie sú dve „čisté" rotácie spojené v jednu. Napr. vrchnej/pravej bočnej rotácii čeľte nastavením pálky hracou stranou smerom nadol a zároveň vpravo a loptičku zhora zľava odohrajte. Rovnako tak spätnej/ľavej bočnej rotácii čeľte nastavením pálky hracou stranou smerom nahor a zároveň vľavo a loptičku zdola sprava Odohrajte.

Rotáciu regulujeme na robote pomocou gombíka rýchlosti loptičky na ovládacej skrinke. Vždy, keď zvýšime úroveň tejto rýchlosti, dôjde k zvýšeniu ako rýchlosti loptičky, tak aj k úrovne rotácie. U robotov nie je možné nastaviť vysokú úroveň rotácie s pomalou rýchlosťou loptičky. Rovnako tak nie je možné, aby robot vysielal nerotované loptičky. Navyše, ak spätná rotácia spôsobuje, že loptička stúpa, maximálna nastaviteľná úroveň rýchlosti loptičky pre tento druh rotácie je 4 – 5.

POPIS OBRÁZKOV

7: Výber rotácie
otočte hlavou robota tak, aby Vami požadovaná rotácia bola hore nad vystreľovacím otvorom; ***UPOZORNENIE****: nenamotajte napájací kábel okolo hlavy robota, maximálny uhol pootočenia je 180 stupňov v každom smere podľa nakreslených šípok*

8A: Vrchná rotácia, bočný pohľad

8B: Spätná rotácia, bočný pohľad

8C: Ľavá bočná rotácia, pohľad zhora

8D: Pravá bočná rotácia, pohľad zhora

Rozmedzie kmitania (len modely 1040 a 2040)[7]

Kmitaním rozumieme pohyb hlavy robota zo strany na stranu, ktorý umožňuje umiestňovať loptičky jednu za druhou na rôzne miesta plochy stola. Keďže model Robo-Pong 540 nemá funkciu kmitania, vzťahuje sa táto inštruktáž len na modely 1040 a 2040 a to len za predpokladu, že sú k stolu pripevnené tak, že telo robota je na úrovni stredovej čiary stola (pozri originál „position 1" obr. 15 str. 12).

Modely 1040 a 2040 ponúkajú na výber osem typov rozpätia (zón), v rámci ktorých robot náhodne vystreľuje loptičky. Tieto zóny sú vymedzené ovládacími páčkami na zadnej strane robota (pozri originál obr. 9 str. 9). Jednotlivé rozpätia sú rozkreslené na obrázku na vrchnej časti robota (pozri originál obr. 10 str. 9). Obrázok 10A rozpätie detailnejšie opisuje.

Zóny sú rozlíšené podľa čísel, ktoré môžete pohybom ovládacích páčok nastaviť. Požadované číslo sa musí objaviť v okienku na ovládacej páčke (pozri originál obr. 9 str. 9). Pravá ovládacia páčka je rozdelená na pozície 1 - 3, ľavá na 4 - 6 (pravú a ľavú rozlišujte z pohľadu ak stojíte čelom k robotu).

Aby ste pohli páčkou, je potrebné ju prstom zľahka nadvihnúť, posunúť na požadovanú úroveň a späť položiť. Ak sa páčka pohybuje tuho, nadvihnite ju a posuňte namiesto nej ovládací adaptér. Pri modeli 2040 sa k ovládacím páčkam dostanete po odhrnutí tkaniny (pozri krok 9 na str. 5 tohto manuálu).

Upozornenie: *neposúvajte páčky, keď je hlava v prevádzke a pohybuje sa. Posúvajte páčky jednu po druhej, nie obe naraz. Mohlo by tak dôjsť k poškodeniu súčastí a stratili by ste možnosť uplatniť reklamáciu.*

Nasledujú vysvetlivky k jednotlivým zónam, ktoré sú nakreslené na obr. 10A (pozri originál).

3,4.....robot vystreľuje loptičky v rozmedzí celej plochy stola

[7] Poznámky k obrázkom: control lever, R = kontrolná páčka pravá, control lever, L = kontrolná páčka ľavá, numbered oscillator position = pozícia kmitania, control lever adapter = ovládací adaptér

3,5.....robot vystreľuje loptičky v rozmedzí hráčovho ľavého rohu stola a stredu pravej polovice stola (¾ stola)
2,4.....robot vystreľuje loptičky v rozmedzí hráčovho pravého rohu stola a stredu ľavej polovice stola (¾ stola)
1,4.....robot vystreľuje loptičky v rozmedzí hráčovho pravého rohu stola a stredovej čiary (½ stola)
3,6.....robot vystreľuje loptičky v rozmedzí hráčovho ľavého rohu stola a stredovej čiary (½ stola)
2,5.....robot vystreľuje loptičky v rozmedzí hráčovho stredu pravej polovice stola a stredu ľavej polovice stola (½ stola)
1,5.....robot vystreľuje loptičky v rozmedzí hráčovho stredu pravej polovice stola a stredovej čiary (¼ stola)
2,6.....robot vystreľuje loptičky v rozmedzí hráčovho stredu ľavej polovice stola a stredovej čiary (¼ stola)
1,6 .....robot vystreľuje loptičky bez kmitania hlavy robota; do tejto polohy uvádzajte robot vždy, keď s robotom manipulujete - predídete tak poškodeniu kmitacieho mechanizmu.

Ak chcete nastaviť vystreľovanie loptičiek na určité miesto, posuňte ovládacie páčky na pozície 3,4 a zapnite kmitanie. V momente, keď je hlava robota nastavená na úrovni, ktorú požadujete, kmitanie vypnite. V prípade, že zabudnete nastaviť páčky na uvedené pozície, hlava robota sa môže posúvať aj napriek tomu, že je kmitanie vypnuté.

POPIS OBRÁZKOV

9: Kontrolné páčky pre kmitanie, pohľad zhora (len modely 1040 a 2040)
nepohybujte hlavou robota ručne, použite gombík pre ovládanie rýchlosti kmitania na ovládači

10: Obrázok nastavenia rozmedzia (len modely 1040 a 2040)
možnosti nastavenia pohybu hlavy robota

10A: Ovládanie rozmedzia kmitania (len modely 1040 a 2040)
ovládanie kontrolných páčok a rôzne umiestnenie loptičiek za predpokladu, že robot je umiestnený na úrovni stredovej čiary

Výmena veľkosti loptičiek[8]

Medzinárodná stolnotenisová federácia (ITTF) zmenila v októbri 2000 predpisy o veľkosti loptičky z priemeru 38 na 40 mm. S loptičkami pôvodnej veľkosti sa hralo od začiatku 19. storočia a dnes sa s nimi stretnete ešte v mnohých krajinách, Spojené štáty nevynímajúc. ITTF nariadila, aby všetky 40mm loptičky boli označené „40" alebo „40mm" a ľahko sa tak dali rozoznať od pôvodných. Ak ste zakúpili robota v USA, balenie zahŕňa loptičky veľkosti 40 mm.

Roboty Robo-Pong 540, 1040, 2040 sú kapacitne vybavené pre obe veľkosti loptičiek, ale je potrebné túto veľkosť na prístroji nastaviť. To urobíte pomocou prepínačov, ktoré sú po oboch stranách hlavy robota. Je veľmi dôležité, aby na správnu veľkosť loptičiek boli nastavené oba prepínače. Kroky 1 a 2 nižšie uvedený postup detailne vysvetľujú a kroky 3 - 9 Vás povedú, ak budete chcieť počas hry zmeniť veľkosť loptičiek.

1. Nastavenie prepínača na veľkosť loptičiek 38 mm - jednou rukou pridržiavajte hlavu robota a druhou nastavte na oboch prepínačoch pozíciu s číslom 38; prepínač musí v danej polohe „zapadnúť" do nepatrnej drážky.
2. Nastavenie prepínača na veľkosť loptičiek 38 mm - vypnite robota na ovládacej skrinke a dajte hlavu robota do pozície aby nad vystreľovacím otvorom bol nápis „topspin"; strčte palec do otvoru (pozri originál str. 10) a stlačte treciu plochu gumy v mieste otvoru, zatiaľ čo druhou rukou presuňte prepínač na pozíciu s číslom 40; postup opakujte aj na druhej strane hlavy; **Upozornenie:** *pri prepínaní nepoužívajte neprimeranú silu, než posuniete prepínač na novú pozíciu, trecia plocha gumy vo vnútri vystreľovacieho otvoru musí byť stlačená*!
3. Odstráňte loptičky zo zásobníka alebo zberača - tento a nasledujúce kroky sú nevyhnutné kedykoľvek chcete zmeniť veľkosť loptičiek, s ktorými bude robot pracovať; najprv odstráňte všetky loptičky pôvodnej veľkosti zo zásobníka (modely 540 a 1040) alebo zberača (model 2040) a umiestnite tam, kde nehrozí zmiešanie s loptičkami inej veľkosti (škatuľa, ...); odpojte spojovací kábel od zadnej časti robota.
4. Uvoľnite krídlové matky - uvoľnením dvoch krídlových matiek povolia čierne podlhovasté podložky, ktoré pootočte o 180 stupňov.

[8] Poznámky k obrázkom: clip washer = krídlová matka

5. Oddeľte telo robota - ťahom priamo nahor oddelíte robota od zásobníka či zberača loptičiek.
6. Odstráňte priehľadný čelný kryt - položte telo robota na stôl, súčasným stlačením dvoch páčok na stranách kryt uvoľníte a odoberte ho tak, že najprv oddeľte jeho hornú časť a potom spodnú (pozri originál obr. 23 str. 15).
7. Odstráňte loptičky z robota - všetky loptičky z robota vyberte a umiestnite k ostatným loptičkám rovnakej veľkosti, kde nehrozí zmiešanie s loptičkami inej veľkosti (škatuľa, ...) .; Pozbierajte loptičky na ihrisku aj v okolí stola.
8. Nasaďte telo robota - pripevnite späť priehľadný čelný kryt (opačne ako v kroku 6) a nasaďte naspäť telo robota; dbajte na to, aby plocha plne priľnula a telo zapadlo do drážky (pozri originál obr. 17 str. 13); nakoniec pritiahnite krídlové matky.
9. Dokončenie - loptičky novej veľkosti umiestnite do zásobníka alebo zberača (uistite sa, že sú pred prvým použitím umyté a osušené); zaistite správne nastavenie veľkosti loptičky (pozri krok 1 alebo 2); zastrčte spojovací kábel do zásuvky na zadnej časti robota; robota zapnite a môžete začať opäť hrať.

UPOZORNENIE:

1. ***Nemiešajte loptičky rôznych veľkostí****. Vždy používajte buď veľkosť 38 mm alebo 40 mm.*
2. ***Uistite sa, že oba prepínače sú nastavené na rovnakú veľkosť !!!***
3. *Keď meníte veľkosť loptičky, nezabudnite na tie, ktoré sú vo vnútri robota a okolo stola na hracej ploche. Až potom začnite vkladať loptičky inej veľkosti.*
4. *Ihneď po presunutí prepínačov na inú veľkosť 2 - 3 pritlačte na treciu gumu vnútri vystreľovacieho otvoru a skontrolujte, či dobre priľnula späť.*
5. *Uistite sa, že loptičky sú pred prvým použitím v robote umyté a osušené. Než sa ich povrch používaním „zahladí", môžu spôsobiť problémy (pozri originál pozn. 4 str. 15).*
6. *V prípade, že ste vymieňali loptičky 38 mm za 40 mm a zabudli ste niektoré odstrániť, robot tieto 38 mm loptičky bude vystreľovať s veľmi malou razanciou.*
7. *V prípade, že ste vymieňali loptičky 40 mm za 38 mm a zabudli ste niektoré odstrániť, tieto 40 mm loptičky môžu uviaznuť vnútri hlavy robota alebo budú vystreľované nekontrolovaným smerom. V takom prípade hrozí ich zničenie.*

Hrádza na loptičky[9]

Robo-Pong 2040 má dvojicu hrádzí na loptičky. Vyhradzujú priestor medzi zberačmi loptičiek a stredom robota, odkiaľ loptičky odchádzajú do hlavy, odkiaľ sú vystreľované. Plnia tri funkcie: (1) znemožňujú vypadávanie loptičiek von v situácii, keď je robot zložený, resp. zberače sú sklopené, (2) zadržujú loptičky pred strednou časťou robota, keď je potreba odmontovať telo, (3) slúžia ako meradlo na loptičky, či majú správnu veľkosť a či môžu byť v robote použité.

Hrádze, ak sú použité na účely uvedené v bodoch (1), (2), sa umiestnia do zarážok v hornej časti stredu robota. Po stranách stredného dielu sú potom sloty, do ktorých sa hrádze „upratujú" (pozri originál obr. 11 str. 11).

Ak chcete hrádze použiť pri skladaní robota do skladovacej pozície, nadvihnite mierne zberače pre loptičky tak, aby sa dali hrádze vytiahnuť (pozri originál obr. 13 str. 11). Potom nechajte loptičky napadať do stredného dielu a umiestnite hrádze do zarážok (pozri originál obr. 12 str. 11). Ak chcete hrádze použiť na účely uvedené v bode (2), nechajte loptičky napadať do jedného zo zberačov a rýchlo umiestnite hrádze do zarážok než sa loptičky opäť stačia presunúť na stred. Stredový diel tak zostane voľný a Vy môžete v pokoji odstrániť telo robota (pozri kroky 4 a 5 str. 12).

Otvory v hrádzach slúžia na ručné premeranie loptičky. Jeden otvor je veľkosti s priemerom 40 mm a druhý 38 mm. Otvory sú číselne označené. Ich prostredníctvom zistíte, či je loptička guľatá a zodpovedá požiadavkám robota. Ak máte podozrenie, že loptička nie je guľatá, je príliš veľká alebo sa v robote zadrháva, otestujte ju prostredníctvom meradla. Strčte loptičku do otvoru zodpovedajúcemu jej veľkosti a otáčajte je všetkými smermi. Nemala by v žiadnej polohe drhnúť o stenu meradla. V prípade, že je loptička príliš malá, zistíte zjavnú medzeru medzi loptičkou a okrajom meradla.

POPIS OBRÁZKOV

11: Hrádza na loptičky a stredný diel (modely 2040)

[9] Poznámky k obrázkom: center trough = stredný diel robota, ball dam = hrádza na loptičky, ball dam storage slot = miesto pre „upratanie“ hrádze, ball dam retainer slot = sloty pre umiestnenie hrádze, ball checker holes = meracie otvory na loptičky

12: Umiestnenie hrádze (modely 2040)

13: Vysunutie hrádze (modely 2040)

14: Premeranie loptičiek pomocou hrádze (modely 2040) – otáčajte loptičkou vo vnútri otvoru, aby ste zistili, či je loptička použiteľná do robota; v žiadnej polohe by nemala drhnúť o stenu meradla.

UMIESTNENIE ROBOTA A OVLÁDANIE[10]

Modely Robo-Pong sú univerzálne v zmysle umiestnenia. Roboty 540 a 1040 sú obyčajne položené na stole - pozícia 1 až 4 - ako ukazuje obrázok 15 (pozri originál str. 12). Môžu byť tiež umiestnené mimo stôl (pozri originál obr. 15 str. 12) - pozícia 5 a 6 (prostredníctvom výrobku Robo-Caddy - originál str. 19). Robot 2040 je konštruovaný na pripevnenie na koniec stola (viď pozície 5 obr. 15 str. 12 v origináli), ale alternatívne je možné ho tiež prostredníctvom Robo-Caddy umiestniť mimo stôl. Niektoré umiestnenia môžu v tréningu prinášať výhody, niekedy to však môže byť na úkor funkcií robota. Umiestňovaním na rôznych miestach docielime simuláciu prakticky takmer všetkých druhov úderu, ktoré hráči produkujú počas skutočnej hry. Bližšie vysvetlenie uvádzame v nasledujúcich odsekoch.

Pozícia 1 - robot je umiestnený na mieste, kde sa stretáva stredná čiara stola s koncovou. Len v tejto pozícii (ak berieme do úvahy len pozície „na stole") platia rozsahy kmitania hlavy s maximálnou presnosťou, ako bolo popísané v predchádzajúcej kapitole. V tejto pozícii bolo tiež vysvetlené úvodné nastavenie robotov 540 alebo 1040. Model 540 tak vystreľuje loptičky dole po strednej čiare.

Pozícia 2 - robot je umiestnený v zadnej časti ľavého rohu stola smerom šikmo do protiľahlého rohu. Táto pozícia sústredí rozsah kmitania modelu 1040 do hráčovej pravej časti stola. Model 540 bude vysielať loptičky do pravého rohu. Takéto umiestnenie teda simuluje klasickú výmenu pravo rukých hráčov hranou forhendom.

Pozícia 3 - robot je umiestnený v zadnej časti pravého rohu stola smerom šikmo do protiľahlého rohu. Táto pozícia sústredí rozsah kmitania modelu 1040 do hráčovej ľavej časti stola. Model 540 bude vysielať loptičky do ľavého rohu. Takéto umiestnenie teda simuluje klasickú výmenu pravo rukých hráčov hranou bekhendom.

Pozícia 4 - takto umiestnený robot ponúka možnosť rýchlych i pomalých loptičiek, pretože sa nachádza blízko plochy dopadu loptičky. Pri nastavenej rýchlosti „0" je loptička veľmi pomalá a veľmi málo rotuje. Na druhú stranu, dopadá ďaleko od hráča, tj. tesne za sieťkou. Pri nastavenej rýchlosti „10" je loptička naopak veľmi rýchla a simuluje smečované údery. Avšak rozsah kmitania modelu 1040 sa v takomto umiestnení zužuje (oproti umiestnenia v pozíciách 1 až 3 - viď originál obr. 15 str. 12).

Pozícia 5 - v prípade modelu 2040 ide o základné umiestnenie, modely 540 a 1040 by v tejto pozícii museli byť použité spoločne s výrobkom Robo-Caddy. Tu sú rozsahy kmitania maximálne presné (1040 a 2040).

Pozícia 6 - s pomocou Robo-Caddy by v tejto pozícii mohli byť umiestnené všetky tri modely. Robo-Caddy v tomto prípade tiež umožňuje nastaviť potrebnú výšku. Toto umiestnenie sa hodí najmä pre simuláciu hry ďaleko od stola – „chop" údery, lobovanie loptičky ... Avšak rozsah kmitania (1040 a 2040) stráca presnosť a ochranná sieť zbierajúca loptičky stráca v tejto pozícii na význame. Navyše je potreba dokúpiť predlžovací kábel (časť č. 2000-221) na nastavenie spojovacieho kábla. Jedine tak bude možné zachovať umiestnenie ovládača v dosahu hráča.

Uvedený zoznam pozícií samozrejme nie je vyčerpávajúci, ale slúži len k utvoreniu si určitej predstavy, aké so sebou jednotlivé umiestnenia nesú výhody či nevýhody.

DÔLEŽITÉ UPOZORNENIE: *V prípade, že rozsahy kmitania robota nebudú v jednotlivých pozíciách presné (pozri str.10), mali by ste byť schopní - metódou „pokusu a omylu" - nájsť správne nastavenie ovládacích páčok tak, aby loptičky vystreľovali do Vami vybraných miest.*

Obrázok 15 (viď originál str. 12) tiež názorne zobrazuje optimálne pozície pre ovládacie skrinky. Ak hráč hrá pravou rukou, skrinka sa odporúča umiestniť vľavo (pozícia A). Naopak, ľavou rukou hrajúci hráč umiestnia skrinku vpravo (pozícia B). Na tomto princípe umiestňované ovládače umožňujú ľahkú dosiahnuteľnosť.

[10] Poznámky k obrázkom: right hand player = hráč hrajúcí pravou rukou, left hand player = hráč hrajúcí ľavou rukou

Ak totiž hráč hrá pravou rukou, pokryje pri údere forhendom väčšiu časť stola a jeho postavenie je rovnaké ako na obrázku (viď originál obr. 15 str. 12). Prevažná väčšina profesionálnych hráčov pokryje bekhendom 1/3 stola, zatiaľ čo forhendom zostávajúce 2/3.

POPIS OBRÁZKOV

15: Umiestnenie robota a ovládacej skrinky

RÔZNE NASTAVENIA (LEN PRO MODEL 2040)

Vodorovné nastavenie (len pre model 2040)[11]

Robo-Pong 2040 je navrhnutý a skonštruovaný tak, že drží na stole samovoľne. Ak je správne umiestnený (pozri originál obr. 16), podperné nohy ho pridržiavajú pri stole v správnej pozícii a pomocou vrchnej zarážky je robot „zavesený" na stole. Ak robot „nesedí" vodorovne, loptičky ho nebudú správne zásobovať. V takom prípade je potrebné urobiť niektoré opatrenia. Po prvé je možné vypodložiť nohy hracieho stola až do tej úrovne, kedy je plocha stola vo vodorovnej polohe.

Ak tým nedocielime vodorovnú pozíciu robota, musíme urobiť opatrenia na samotnom prístroji. Podporné nohy majú 3 veľkosti gumových koncoviek a 4 gumové podložky, ktoré majú eliminovať tenšie dosky stolov tak, aby robot bol vo vodorovnej polohe. Na každej koncovke je označená hrúbka vrchnej dosky stola, ku ktorému má byť koncovka použitá. Najdlhšia koncovka je určená pre dosky asi 1,3 cm hrubé, druhá, ktorá je „prednastavená" na podporných nohách, je pre dosky asi 2 cm hrubé a tretia koncovka je určená pre dosky stolov hrubé okolo 2,5 cm.

Navyše je k týmto koncovkám možné použiť ešte 4 gumové podložky, ktoré slúžia k jemnejšiemu doladeniu „vodorovnosti" robota. V takom prípade sa tieto podložky umiestnia podľa potreby dovnútra do koncoviek pred nasadením na podporné nohy. Ďalším dôvodom, prečo robot nie je vo vodorovnej polohe, môže byť to, že nie je správne umiestnený k zarážke. Ak sedí správne, podporná pätka na zadnom paneli sedí priamo na zarážke, ktorá vyčnieva zo stredu robota (pozri originál obr. 17). Na vrchnej časti tejto pätky je tiež výrobné číslo robota.

Tip: Ak je možné nakláňať tú polovicu stola, kde je umiestnený robot (nezávisle na polovici stola, kde hrá hráč), môžete ju mierne nakloniť tak, aby loptičky, ktoré sa zastavia na stole, sa mohli dokotúľať do zberačov a neprekážali v hre. Pokiaľ nie je stôl vodorovne, uistite sa, že robot vo vodorovnej pozícii je, prípadne - za použitia gumových koncoviek a podložiek - vodorovnosť zaistite.

POPIS OBRÁZKOV

16: Prichytenie stredného diela robota

17: Vyrovnanie podpernej pätky a výrobné číslo (model 2040)

Vypnutie zbernej siete (len pre model 2040)[12]

Zberače loptičiek by mali byť vodorovne alebo ľahko pod úrovňou plochy hracieho stola. Keď bude hlavná zberná sieť príliš napnutá, zberače na loptičky sa zľahka nadvihnú do tvaru „V" a ich konce sa dostanú nad úroveň stola. Aby ste túto situáciu opravili, môžete povoliť šnúrky tak, aby zberače klesli na požadovanú úroveň ako je ukázané na obrázku (viď originál obr. 18 str. 13). Ak toto opatrenie nepomáha, vezmite sieť oboma rukami a ľahko za ňu zatiahnite, aby sa prevesila.

Čierna sieť (s veľkými okami) spomaľuje hráčove údery a tým je možné zachytiť viac loptičiek. Veľkosť oka je o niečo menšia ako priemer loptičky. Prudko odohrané loptičky prejdú touto sieťou a dopadajú medzi túto a hlavnú sieť (tá je za ňou), zatiaľ čo ľahké loptičky padajú rovno do zberača.

Čierna sieť obvykle iba zavesená (nevypnutá) a tým absorbuje viac prudkých loptičiek. Ak nacvičujeme prudké údery, môžete zistiť, že ľahko napnutá sieť zachytí viac Vašich úderov. Napnutie čiernej siete sa dá korigovať pomocou šnúrok na stranách (viď originál obr. 19 str. 13).

[11] Vysvetlivky k obrázkom: table tennis table = hracia plocha, CT front plate = vrchná zarážka, wing nut = krídlová matka, CT support leg rubber tip = gumová koncovka na podperné nohy, CT support legs = podperné nohy, ball dam in storage position = hrádza na loptičky v „upratanej" pozícii

[12] Vysvetlivky k obrázkom: velcro straps = koncová časť siete, ktorá je obšitá nylonovou tkaninou

Pripevnite bočné siete k hracej sieťke nasunutím nadstavca (viď originál obr. 20A str. 14). Pri vysúvaní bočného nadstavca jednou rukou ťahajte nadstavec spolu s bočnou sieťou smerom vpred a nahor od robota a zároveň druhou rukou poodtiahnite hraciu sieťku od ozubenia nadstavca (pozri originál obr. 20B str. 14). Dávajte pozor, aby sa časť hracej sieťky nezachytila za ozubenie nadstavca.

Bočné siete sú dve a tvoria jeden celok spolu s nylonovým materiálom, ktorý je na ne prišitý. Sú nezameniteľné vďaka tomu, ako je nylon na ne našitý. Jedna bočná sieť patrí na pravú stranu, jedna na ľavú.

Po nasunutí bočnej siete na nadstavec môžete voliť silu napnutia. Ak je bočná sieť správne napnutá a umiestnená, mala by hraciu sieťku ľahko napínať a pritom musí sama zostať vzpriamená, nepatrne voľná vo svojom strede. Pritom horný okraj siete musí byť priamo nad bočnou čiarou stola a medzi stolom a sieťou nesmie byť taký priestor, ktorým by mohla prepadnúť loptička (pozri originál obr. 22B str. 14).

Obrázok 21 (viď originál str. 14) znázorňuje rôzne napnutie bočnej siete[13]:

21A takto je nastavená najmenej napnutá sieť. Koncovka bočnej siete je povolená na prvých cca 1,3 cm od nadstavca

21B toto nastavenie je viac napnuté približne o 5 cm oproti nastaveniu 21A. Predná časť koncovej bočnej siete je úplne alebo sčasti predsunutá pred hladkú stranu nadstavca.

21C toto nastavenie je viac napnuté približne o 5 cm oproti nastaveniu 21B. Nadstavce boli zamenené, takže ľavý nadstavec je na pravej strane a naopak. Koniec siete je pootočený o 180 stupňov, takže to, čo bolo zadnou stranou, je teraz predná strana.

21D toto nastavenie je takmer totožné ako 21C, ale namiesto pootočenia smerom von je koniec siete pootočený smerom dovnútra, čím sme získali o ďalších cca 1,3 cm napnutejšiu sieť oproti nastaveniu 21C.

Nastavenie 21B, C, D reprezentujú napnutie siete pri určitej polohe koncového dielu siete. Je samozrejme možné povoľovať sieť z akejkoľvek z týchto pozícií posúvaním konca siete späť.

Obrázok 22A (viď originál str. 14) ukazuje, že hoci dĺžka siete bola nastavená správne, tvorí sa medzi sieťou a stolom medzera, ktorá dovolí loptičke prepadnúť cez. ĽAHKO napínajte spodnú časť siete do tej doby, než sa sieť sama prispôsobí a medzera nie je taká veľká, aby loptička mohla prepadnúť (pozri originál obr. 22B str. 14).

POPIS OBRÁZKOV

20: Prichytenie a odstránenie bočnej siete (len model 2040)

21: Nastavenie napnutia bočnej siete (len model 2040)

22: Nesprávne/správne nastavenie dolnej časti bočnej siete (len model 2040)

DÔLEŽITÉ UPOZORNENIA (VŠETKY MODELY) [14]

UPOZORNENIE: *Tieto body sú dôležité pre správne používanie a obsluhu. V prípade, že sa týmito inštrukciami nebude riadiť, môžete spôsobiť poškodenie na prístroji.*

1. Na modeloch Robo-Pong 540, 1040 a 2040 sa môžu používať ako loptičky s priemerom veľkosti 38 mm, tak aj novšie 40 mm. **Musíte prepnúť oba prepínače veľkosti na hlave robota tak, aby zodpovedali veľkosti loptičiek, ktoré budete používať. Nemiešajte veľkosti loptičiek dohromady.** (Viď Zmena veľkosti loptičiek str. 11).
2. Predtým než zapojíte robota do napájacej siete, uistite sa, že transformátor zodpovedá zdroju napájania vo Vašej oblasti. Špecifikácie transformátora sú na ňom priamo uvedené. (Prečítajte si tabuľku A alebo B viď originál str. 20).
3. Roboty 1040 a 2040 sú vybavené funkciou, ktorá signalizuje, ak dôjde k zaseknutiu loptičky vo vnútri robota. **Ovládač začne túto „zápchu" signalizovať hlasným pískaním a okamžite zastaví zásobovanie robota ďalšími loptičkami.** Nemusíte sa obávať, robot pracuje iba tak, ako bol navrhnutý. Toto vypnutie predchádza porušenie dávkovača loptičiek a motora.

   Zvyčajne je riešenie veľmi jednoduché. Vypnite zariadenie pomocou ovládača, zatraste loptičkami v mieste, kde sa dávkujú

[13] Vysvetlivky k obrázkom: loose = povolená, tight = napnutá, tighter = viac napnutá, tightest = najviac napnutá

[14] Vysvetlivky k obrázkom: collector plate = zberný diel

do robota. Prezrite loptičky a tie, ktoré sú porušené, vyraďte. Ak ste robota týmto spôsobom opäť nesprevádzkovali, je problém vo vnútri robota.

Aby ste mohli nahliadnuť dovnútra robota, je potrebné odstrániť loptičky zo zásobníka a zberačov a oddeliť telo robota podľa bodov 3 až 6 na str. 11. Po uvoľnení priehľadného krytu (pozri originál obr. 23 str. 15), vyčleňte loptičky, ktoré sú poničené. Použite inštrukcie posledného odseku zo stránky 13 a obrázku 14 (pozri originál str. 11).

4. Mnoho takýchto situácií (zaseknutie loptičky) je spôsobené novými loptičkami. Pred použitím nových loptičiek, vrátane tých, ktoré boli súčasťou dodávky robota, zaistite, aby boli umyté vlažnou mydlovou vodou. Po umytí ich osušte čistou a suchou handričkou. Táto procedúra ich zbaví nečistôt, ktoré sú na povrchu. Spôsobujú totiž nadmerné trenie, čo vedie k tomu, že robot pracuje nepravidelne.

   Po vložení loptičiek do zásobníka alebo do zberačov nechajte loptičky „prebehnúť" robotom pri rýchlosti frekvencie 10, rýchlosti loptičky 3, rotáciu „backspin" a hlavu nastavte tak, aby smerovala na sieť v strede stola. Loptičky budú padať do sieťky, odskakovať a vracať sa späť do zásobníka (platí pre modely vybavené lapacou sieťou).

   Pri robotoch, ktoré majú iba zásobník pri tele robota, pochytajte loptičky ručne do nádoby a vráťte ich späť do zásobníka. Loptičky sa týmto procesom „obrúsia". Túto procedúru opakujte cca 5 minút, potom sa môžete vrátiť k obvyklému režimu.
5. Pre najlepší výkon používajte *** hviezdičkové loptičky a loptičky Robo-Balls. Väčšina ostatných značiek *, ** i *** hviezdičkových loptičiek ale bude tiež fungovať. Vyhnite sa lacným, hviezdičkami neodstupňovaným a neautorizovaným loptičkám, najmä tým, ktoré nie sú dôveryhodné na prvý pohľad. Dobre „zabehnuté" loptičky budú fungovať najlepšie.
6. Pri presúvaní modelu 2040 vždy dajte oporu hlavnej časti robota (tj. tá časť, kde je telo a hlava robota). Nikdy ho neuchopujte za šnúrky pri zberačoch. Šnúrka môže povoliť a spôsobiť pád robota. Ak ho chcete prenášať podobným spôsobom, odporúčame Vám náš špeciálny remienok (pozri originál str. 19).
7. Robota ani jeho časti nenechávajte vonku, vždy ho skladujte vo vnútorných priestoroch. Tiež sa vyvarujte skladovaniu v aute v letných mesiacoch, kedy ho horúci vzduch môže poškodiť. Nepoužívajte robota v blízkosti oblastí s pieskom, mohlo by dôjsť k obrúseniu plastových častí.
8. Pri sklápaní zberačov (pri modeli 2040) ich nenechajte voľne spadnúť, ale ľahko a opatrne ich sklopte tak, aby Vám nevypadli z ruky (pozri krok 5 str.5).
9. Nepoužívajte lopatky potiahnuté pieskovaným papierom na zber loptičiek. Uvoľnený piesok sa môže dostať do robota a spôsobiť mnohé problémy.

POPIS OBRÁZKOV

23: Odstránenie priehľadného čelného krytu

Odstráňte priehľadný čelný kryt tak, že položte telo robota na stôl, súčasným stlačením dvoch páčok po stranách kryt uvoľníte a dáte ho dole tak, že najprv odstránite jeho hornú časť a potom spodnú

Páčky na čelnom kryte zapadnú do slotov na zadnom paneli.

ZLOŽENIE, ÚSCHOVA A TRANSPORT (LEN PRE MODEL 2040)

Model Robo-Pong 2040 môže byť ľahko zložený za menej ako 5 minút. Zložíte ho ľahko so všetkými jeho súčasťami. Je tiež ľahký a jednoducho prenosný. Dodržujte nasledujúce kroky, aby ste robota zložili správne.

1. Umiestnite bočné siete do zberačov

Najprv odpojte spojovací kábel od zadného panela robota. Potom odoberte bočné siete a umiestnite ich do zberačov na loptičky.

2. Umiestnite robota na roh stola

Odstráňte robota zo stola a postavte na roh stola. Máte tak jednoduchý prístup k prednej aj zadnej časti robota.

3. Vyberte hrádze na loptičky

Spredu nadvihnite postupne oba bočné umelohmotné zberače a vyberte hrádze z ich „skladovacej" pozície. Nezdvíhajte zberače príliš vysoko lebo loptičky vypadávajú von!

4. Umiestnite hrádze na loptičky

Nechajte loptičky napadať do strednej časti robota a umiestnite do slotov hrádze tak, aby bránili vypadávaniu loptičiek von (pozri originál obr. 11 a 13 str. 11).

5. Umiestnite káble do stredovej časti robota

Odpojte transformátor a spojovací kábel od ovládača a transformátor vypojte z napájacieho zdroja. Stočte oba káble a vsuňte ich na loptičky do stredovej časti robota. Rovnako tak sem vložte nástavce bočných sietí a ak vlastníte aj Robo-Pong Master, môžete sem umiestniť aj ukazovatele skóre s káblovým príslušenstvom.

6. Upravte uhol hlavy robota

Povoľte mosadznú skrutku vpravo na hlave robota a hlavu nastavte do najvyššej pozície. Utiahnite skrutku (pozri originál obr. 4 str. 7)

7. Upracte ovládač do schránky

Nechajte ovládač s ovládacími prvkami smerom nahor. Nadvihnite napoly podporné nohy robota a ovládač vsuňte na miesto medzi týmito nohami.

8. Zložte podporný aparát

Otočte podporné nohy smerom dovnútra a zložte celý podporný aparát spoločne s ovládačom. Zrejme pritom budete potrebovať nadvihnúť čiernu lapaciu sieť tak, aby to neprekážalo pri skladaní.

9. Zložte zberače loptičiek

Zložte pohybom smerom nahor umelohmotné zberače na loptičky do polohy až zacvaknú.

10. Zložte sieťové tyče

Zo zadnej strany robota rozdeľte ľavú aj pravú tyč na dve časti a horné zahnuté časti umiestnite do pripravených otvorov na základňu pre sieť.

11. Správne zložený robot

Ak je robot úplne zložený a všetky jeho komponenty sú správne umiestnené na svojich miestach, všetky časti sú sústredené v stredovej časti robota a medzi zbernými dielmi.

12. Bezpečnostný remienok

Stiahnite horné konce zberných dielov k sebe a obviažte remienkom, ktorý umiestnite voľným koncom do pripraveného otvoru druhého dielu. V prípade, že sa pripevnený koniec remienka uvoľní, je možné ho znovu pripevniť. Pred tým ale diel navlhčite. **UPOZORNENIE:** *Neprenášajte robota za gumové remienky. Nie sú konštruované na váhu robota. Namiesto toho použite špeciálny remienok (pozri originál str. 19).*

13. Použite nosič Robo-Tote

Ak kúpite špeciálny nosič Robo-Tote (pozri originál str. 18), váš robot sa do neho zmestí presne na mieru. Tento obal chráni vášho robota pri preprave či skladovaní a s popruhom na rameno sa stáva ľahko prenositeľný. Vonkajšie vrecko obalu slúži pre terče modelu Pong-Master (ak ste si tento model dokúpili).

14. Pripravené na úschovu či prepravu

Model Robo-Pong 2040 v prenosnom obale je teraz pripravený ísť s Vami kamkoľvek. Môžete ho nosiť na chrbte, skladovať v komore alebo prevážať v aute, keď idete ku kamarátom na návštevu. Robot bude chránený pred prachom a všetky diely budú na jednom mieste pohromade, takže kedykoľvek môžete stroj kompletne poskladať.

ÚDRŽBA A TABUĽKA ZDROJOV NAPÁJANIA

Roboty Robo-Pong sú jednoduché na údržbu. Jediná údržba spočíva v príležitostnom čistení. Kotúčiky a trecia plocha vo vnútri hlavy robota sú obzvlášť náchylné na znečistenie. Preto pravidelne kontrolujte tieto miesta a čistite prostriedkom "Rubber Drive Cleaner" - ďalej len čistič - (viď originál str. 19) - pomocou handričky. Jedným z prejavov znečistenia týchto častí je, že robot vysiela loptičky neštandardne, tzn. v nepravidelnom rytme, zlým smerom, do sieťky alebo mimo stôl.

Tieto časti je možné čistiť aj bez oddelenia hlavy robota od celku. Nasledujúce pokyny sú sprievodcom čistenia pomocou vyššie uvedeného prípravku. Čistič je veľmi účinný pri odstraňovaní nečistôt z gumených povrchov a pritom zachováva pôvodné vlastnosti. Robot musíte rozobrať iba v prípade, ak nedosiahnete do vystreľovacieho otvoru kvôli priveľkým rukám. Návod na rozobratie hlavy nájdeme na obrázku D a E, strana 24 (originál).

Aby ste maximálne zabránili znečisteniu robota, udržujte stôl, loptičky aj okolie hracieho priestoru v čistote. Prach, zvieracie chlpy, vlasy a podobný materiál - to všetko môže spôsobiť, že sa motor robota zadrie a prestane fungovať. Pri otieraní povrchu používajte vlhkú handričku. V žiadnom prípade nepoužívajte rozpúšťacie prípravky. Nedopusťte, aby sa do motora alebo ovládača dostala voda.

1. Oddeľte telo robota

Najprv oddeľte telo robota od stredového žľabu (2040) alebo zásobníka (540/1040). Podrobný návod nájdete na str. 11, 12 body 3, 4, 5. Potom položte telo na rovnú pracovnú plochu.

2. Vyčistite gumovú treciu plochu

Presvedčte sa, či je nápis „topspin" nad vystreľovacím otvorom. Naneste trochu čističa na suchú handričku a očistite treciu plochu vo vnútri hlavy robota pohybmi ukazováka smerom dovnútra - von ako je vidieť na obrázku (pozri originál bod 2 str. 20). Pozri tiež originál obr. E, č. súčiastky 77, str. 24. Suchou handričkou potom jemne odstráňte zvyšné nečistoty a vysušte.

3. Vyčistite kotúčiky

Otočte hlavu robota tak, aby bol nápis „backspin" nad vystreľovacím otvorom. Pre vyčistenie kotúčikov použite obe ruky. Opäť naneste trochu čističa na suchú handričku. Potom jedným prstom pridržiavajte kotúčik tak, aby sa neotáčal a druhým ho vyčistite. Akonáhle vyčistíte jednu časť kotúčika, urobte to aj pri druhej časti tak, že tam, kde je kotúčik vyčistený, tam ho teraz pridržíte a zvyšok vyčistíte. Nakoniec pripevnite telo robota k jeho celku.

PROBLÉMY

POZNÁMKY:

1. Robot nie je konštruovaný tak, aby sa jeho časti dali opravovať. Preto ak sa pokazí niektorá z jeho častí, vymeňte ju.

2. Ak nie ste zdatní v prepájaní drôtov, odovzdajte ovládač odborníkom, ak je indikovaná porucha kábla.

3. Ak budete chcieť otvárať ovládač, urobte tak len prostredníctvom 4 skrutiek, ktoré sú umiestnené v rohoch. Nikdy nepovoľujte 4 skrutky umiestnené uprostred (viď originál obr. 1B str. 6).

4. Ak nižšie uvedené postupy zlyhajú, informujte sa na www.newgy.com, kde sú problémy pravidelne aktualizované.

5. Nasledujúce riešenia sú aplikovateľné na všetky modely Robo-Pong, ak nie je uvedené inak.

Problémy s napájaním

1. PROBLÉM

   Robot nepracuje a kontrolka „zapnuté“ na ovládači nesvieti i keď je robot zapnutý.

   RIEŠENIE

   A. Uistite sa, či je transformátor riadne zapojený v zásuvke. Skontrolujte, či do zásuvky ide prúd. Skontrolujte, či je na transformátore správne nastavená elektrická špecifikácia podľa miesta použitia (pozri originál tab. A alebo B str. 20).
   B. Skontrolujte, či je kolík transformačného kábla riadne zapojený do ovládača.
   C. Transformátor je chybný. Premerajte výkon voltmetrom. V negatívnom prípade vymeňte.
   D. Ak ovládač spadol zo stola, mohla byť poškodená doska s obvodmi. Skontrolujte, prípadne opravte narušené spojenie. Porušenie väčšinou býva v mieste medzi koncovkou kábla a doskou s obvodmi.
   E. Skontrolujte, či sú neporušené spoje pri vypínači. Červený drôt by mal byť k polohe „vypnuté", hnedý alebo biely drôt by mal byť pripojený k prostrednej svorke. Čierny drôt by mal byť k polohe "zapnuté“ (len 1040, 2040).

2. PROBLÉM

   Funkcie robota nefungujú, fungujú prerušovane a svetlo „zapnuté“ svieti.

   RIEŠENIE

   A. Uistite sa, či je spojovací kábel na oboch stranách riadne zapojený.
   B. Skontrolujte poistku v ovládači. Ak je zlá, vymeňte ju (len 1040, 2040).
   C. Kontakt pri poistke je narušený. V prípade, že je porušený, spojte, ak je chybný, vymeňte.
   D. Je chybný usmerňovač. Zvlášť v takom prípade, keď sa po zapnutí z poistky dymí. Vymeňte.
   E. Spojovací kábel je chybný, pozri riešenie 14A.

Problémy s frekvenciou a braním loptičiek

3. PROBLÉM

Robot neberie loptičky.

RIEŠENIE

A. Tabuľa skóre z doplnkového vybavenia Pong-Master ovplyvňuje branie loptičiek. Tabuľu skóre vypnite (len 1040, 2040).
B. Zápcha loptičiek, pozri problém 18.
C. Motor nebeží, pozri problém 14.
D. Motor beží smerom späť, pozri problém 13
E. Prevodové kolieska alebo hlavné ozubené koleso motora sú zničené alebo zle zmontované (pozri originál obr. J str. 25 - správna montáž). Nahraďte kolieska.
F. Západky sú zlomené, alebo povolené (pozri originál obr. J, str. 25, č. súčiastky 48). Dotiahnite alebo vymeňte.
G. Ak ovládač píska pri režime "zapnuté" aj keď spojovací kábel (aj od tabule skóre modelu Pong-Master) je odpojený, je chybný čip U4 alebo stýkač 12V. Vymeňte (iba 1040, 2040).

Problémy s rýchlosťou loptičky a výkonu

4. PROBLÉM

Rýchlosť loptičky je pomalšia ako obvykle.

RIEŠENIE

A. Nesprávne nastavený transformátor, tabuľka A alebo B, originál str. 20.
B. Do hlavy na os rotačného valca motora sa namotali vlasy alebo iné nečistoty. Vyberte rotačné koliesko a prezrite jeho povrch. V prípade potreby vyčistite. Viď originál obr. D a E str. 24.
C. Mosadzná hriadeľ motora je uvoľnená a znemožňuje pohyb rotačného kolieska. Motor je zničený a musí sa vymeniť. Vyskúšajte, či je mosadzná hriadeľ utiahnutá - pridržte prstom gumové rotačné koliesko a nastavte rýchlosť loptičky na 10. Ak počujete motor otáčať, hriadeľ je uvoľnená. V opačnom prípade je bezpečne upevnená.
D. Rotačné koliesko/trecia plocha sú opotrebované. Vymeňte obe časti, pozri originál obr. D a E str. 24.
E. Motor potrebuje premazať. Nastriekajte do neho contactol alebo premažte olejom.
F. Trecia plocha sa voľne nepohybuje. Vyskúšajte ju stlačením, či sa vracia do pôvodnej polohy. V prípade, že nie, vyberte ju a vyčistite jej zarážky rovnako ako „koľaje", v ktorých sa pohybuje. V prípade nutnosti vymeňte. Porucha môže byť tiež spôsobená pretočením skrutiek hlavy robota. Uvoľnením týchto skrutiek uvoľníte pohyb trecej plochy. Viď originál obr. E str. 24.
G. Potenciometer, regulátor napätia a/alebo usmerňovač sú chybné. Vymeňte (len 1040, 2040).
H. Loptičky sú príliš malé. Použite hrádzu na loptičky a otestujte veľkosť (pozri str. 13).

5. PROBLÉM

Robot loptičky zbiera, ale z vystreľovacieho otvoru len vypadávajú (nestrieľajú).

RIEŠENIE

A. Pri používaní loptičiek veľkosti 38 mm sa uistite, či sú oba prepínače nastavenia veľkosti na stranách hlavy robota prepnuté na rovnakú veľkosť, teda 38 (v prípade loptičke veľkosti 40 mm nastavenie na 40). Zároveň sa uistite, že veľkosti loptičiek nie sú pomiešané. Pozri s. 11, 12.
B. Motor nebeží, pozri problém 14.
C. Gumová trecia plocha chýba alebo nefunguje riadne, pozri riešenie 4F.
D. Rotačné koliesko vypadlo. Znovu nasaďte, pozri originál obr. 4 str. 24 alebo tiež riešenie 4C.
E. Motor beží smerom späť, pozri problém 13.
F. Loptičky sú príliš malé. Použite hrádzu na loptičky a otestujte veľkosť (pozri str. 13).

6. PROBLÉM

Robot vystreľuje nepravidelne, navyše niektoré loptičky vysoko, niektoré nízko či do boku.

RIEŠENIE

A. Pri používaní loptičiek veľkosti 38 mm sa uistite, či sú oba prepínače nastavenia veľkosti na stranách hlavy robota prepnuté na rovnakú veľkosť, teda 38 (v prípade loptičke veľkosti 40 mm nastavenie na 40). Zároveň sa uistite, že veľkosti loptičiek nie sú pomiešané. Pozri s. 11, 12.
B. Trecia plocha je znečistená, opotrebovaná alebo chybná. Vyčistite alebo vymeňte. Čistenie pozri s. 21 a originál obr. E str. 24, tiež riešenie 4F.
C. Rotačné koliesko je znečistené, opotrebované, zdeformované, poničené či uvoľnené. Vyčistite, utiahnite alebo vymeňte. Čistenie pozri s. 21 a originál obr. D str. 24.
D. Upevňovacie skrutky motora sú uvoľnené. Utiahnite, viď originál obr. D str. 24.
E. Úchyty na trecej ploche v hlave robota sú opotrebované. Vymeňte, pozri originál obr. E str. 24.
F. Súčiastka č. 78 (pozri originál obr. E str. 24) je chybná. Viď riešenie 18F.

7. PROBLÉM

Robot vystreľuje viac loptičiek naraz.

RIEŠENIE

A. Súčiastka č. 78 (pozri originál obr. E str. 24) vypovedala alebo je zničená. Vymeňte. Viď originál obr. E str. 24.
B. Používate nové, nečisté, nízko kvalitné alebo príliš veľké loptičky. Nové loptičky umyte a osušte a vykonajte „obrusovaciu" procedúru (pozri pozn. 4 str. 18). Pre otestovanie veľkosti a tvaru použite hrádzu na loptičky.

<u>Problémy s kmitaním hlavy robota (len 1040, 2040)</u>

8. PROBLÉM

Motor kmitania beží, ale hlava sa nepohybuje.

RIEŠENIE

A. Ovládacie páčky sú nastavené na 1,6. Upravte, pozri s. 9, 10.
B. Ozubené koliesko, páčka alebo páčkový prevádzač sú pokazené. Vymeňte. Viď originál obr. B a G str. 24, 25 (len 1040, 2040).
C. Kmitanie nie je správne nastavené. Uistite sa, že systém páčok a motor kmitania je nastavený podľa obrázku (viď originál obr. G str. 25) (len 1040, 2040).

9. PROBLÉM

Kmitanie pracuje, ale ovládacie páčky vyskočili zatiaľ čo motor bol v prevádzke (len 1040, 2040).

RIEŠENIE

A. Páčky sú ohnuté alebo zlomené. Niekedy je treba páčky zrovnať, pretože je možné, že sa teplom ohnú. V inom prípade vymeňte, viď originál obr. G str. 25 (len 1040, 2040).

10. PROBLÉM

Kmitanie pracuje, ale pohyb je trhavý a/alebo nadmerné namáhanie je počuteľné.

RIEŠENIE

A. Kryt kmitacieho motora tlačí na ovládacie páčky a obmedzuje tak ich pohyb. Odstráňte kryt a obrúste či opilujte malú časť spodného okraja krytu, ktorá je priamo nad ovládacími páčkami, pozri originál obr. G, str. 25 (len 1040, 2040).
B. Problémy s ložiskom, pozri originál obr. F str. 25.

11. PROBLÉM

Robot nedodáva loptičky stále ani do ľavého ani do pravého rohu stola pri nastavení rotácie „topspin" alebo „backspin", ovládacie páčky sú nastavené v pozícii 3,4 a robot je v pozícii 4 alebo 5 (viď originál obr. 15 str. 12) (iba 1040, 2040).

RIEŠENIE

A. Pozri riešenie 8B, 8C, 9A, 10A, 10B (len 1040, 2040).
B. Uistite sa, že ovládacie páčky sú správne ukotvené. V opačnom prípade ukotvite alebo vymeňte, pozri originál obr. G str. 25 (len 1040, 2040).
C. Uistite sa, že predný kryt je správne nasadený.
D. Umelohmotné štipce na vrchu aj na spodku kmitacieho piliera nie sú rovné a vo zvislej polohe. V prípade, že sú ohnuté, vymeňte kmitací pilier, pozri originál obr. G str. 25.
E. Trecia plocha je chybná, vymeňte, pozri originál obr. E str. 24.

F. Keď v prípade ostatných riešení problém pretrváva, zámerne rozbehnite robot a/alebo upevnite ho mimo stred smerom do problémového rohu.

12. PROBLÉM

Robot nedrží vo svojej polohe, kmitanie je vypnuté.

RIEŠENIE

A. Nastavte ovládacie páčky do pozície 3,4, viď str. 9 (len 1040, 2040).

Všeobecné problémy s motorom

13. PROBLÉM

Motor rýchlosti loptičiek či motor zbierania loptičiek beží spätne.

RIEŠENIE

A. Pätinový konektor nie je riadne zapojený alebo spojenia k motoru sú opačne zapojené. V každom prípade výmenou zapojenia motora napravíte problém. Viď originál obr. E a J str. 24 a 25.

14. PROBLÉM

Jeden alebo oba motory nepracujú, ale ostatné áno.

RIEŠENIE

A. Jedno alebo dve zapojenia v rámci spojovacieho kábla sú pokazené. Vyskúšajte ich zapojiť znovu a zapnúť spínač robota. Nastavte gombík ovládania motora, ktorý nepracuje na pozíciu 10, ostatné gombíky na pozíciu 0. Potom skúste zatriasť či pokrútiť postupne jednotlivými časťami kábla, aby ste zistili, či závada spočíva naozaj v jeho porušení. Ak motor náhle reaguje na pohyby kábla, našli ste závadu. Kábel môže byť tiež prekontrolovaný pomocou voltmetra. Vymeňte.

B. Skontrolujte pätinový konektor a jeho koncové časti, či sú správne zapojené. V opačnom prípade pohnite terminálom tak, aby sa nedotýkal ostatných spojov. pozri originál Obr. I str. 25.

C. Motor, ktorý nefunguje, nie je zapojený. Zapojte.

D. Spojenia, ktoré vedú k terminálu, sa navzájom dotýkajú. Oddeľte ich tak, aby sa nedotýkali.

E. Ak problém spočíva v motore rýchlosti loptičky alebo motore kmitania (iba 1040, 2040), skontrolujte nylonové prenášacie koliesko spojené s motorom, či nie je zadreté či opotrebované. Vyčistite a premažte ľahko kolomaž. Vymeňte všetky „ozubené" kolieska. pozri originál B a J str. 24 a 25.

F. Motor zamrzol (má k tomu tendencie zvlášť vtedy, ak nebol dlhší čas používaný alebo bol skladovaný vo vlhkom prostredí). Nastavte gombík nefungujúceho motora na pozíciu 10. Dajte oceľové koliesko alebo gumové koleso na koncovku motora a otáčajte. Ak bol motor zamrznutý, začne sa otáčať. Premažte motor príslušným prípravkom.

G. Motor je chybný. Môžete to overiť pomocou napojenia na svorky 9-voltovou batériou. Ak toto urobíte, odpojte všetky kolieska, ktoré sú v rovnakej sekvencii s motorom. V prípade, že motor na batériu nereaguje, vymeňte.

H. Regulátor napätia a/alebo potenciometer v ovládači, ktorý reguluje motor, zlyhal. Vymeňte alebo nechajte opraviť.

I. Ak motor podávania loptičiek a ostatné vyššie uvedené riešenia zlyhali, prepínacie relé na doske obvodov môže byť poškodené. Vymeňte (len 1040, 2040).

J. Ak žiadne z uvedených riešení nepomáha, problém je pravdepodobne v ovládači. Vymeňte či nechajte opraviť.

15. PROBLÉM

Motor beží, ale nereaguje na zmenu nastavenia rýchlosti.

RIEŠENIE

A. Ak všetky motory bežia na najvyššiu rýchlosť, skontrolujte, či všetky spojenia v ovládači, ktoré spájajú dosku obvodov potenciometra a hlavnú dosku obvodov, sú riadne zapojené. Červené drôty vedú k terminálu č. 1 (iba 1040, 2040).

16. PROBLÉM

Motor reaguje na iné gombíky ovládača než by mal.

RIEŠENIE

A. Pozri riešenie 14A a 14B.

B. Regulátory napätia v ovládači sú navzájom skratované. Izolujúci chránič musí byť medzi regulátormi napätia a kovovým dnom ovládača. Konzola regulátora napätia sa nesmie dotýkať žiadneho z regulátorov napätia.

C. Ak zvyšovanie rýchlosti kmitania vedie k spomaleniu rýchlosti a frekvencie loptičiek a kontrolka zapnutia prístroja zhasína, konzola dosky obvodov skratovala trasy na doske obvodov. Vymeňte konzoly za odizolované, ktoré je možno zadarmo získať od Newgy (iba 1040, 2040).

17. PROBLÉM

Všetky motory bežia pomaly.

RIEŠENIE

A. Uistite sa, že používate správny transformátor. Skontrolujte podľa tabuľky A alebo B na str. 20 (pozri originál).

B. Usmerňovač v ovládači je zlý. Vymeňte (iba 1040, 2040).

<u>Zápchy loptičiek</u>

18. PROBLÉM

Zápchy vo vnútri prístroja. Obvykle sú signalizované hlasitým signálom ovládača.

RIEŠENIE

A. Viď riešenie 6A.

B. Používate nové loptičky. Pri prechode robotom (v jeho finálnej fáze) spôsobia nadmerné trenie, ktoré spôsobí zápchu. Postupujte podľa pokynov v poznámke 4 na str. 18.

C. Príliš veľké, nepravidelné, neguľaté loptičky. Skontrolujte ich charakter pomocou hrádze na loptičky (len 2040). Všetky loptičky, ktoré neprejdú týmto testom, vyraďte. Pozri s. 12.

D. Preliačené či prasknuté loptičky. Kedykoľvek dôjde k zápche, uistite sa, že žiadna z loptičiek nie je narušená. Inak môže dôjsť k ďalším zápcham. K preliačeniu loptičky môže tiež dôjsť nahromadením nečistôt na gumovej trecej ploche a/alebo rotačným kolieskom v hlave robota. Preto pravidelne tieto časti kontrolujte a udržujte čisté. Čistiace inštrukcie pozri s. 21.

E. Cudzie predmety či uvoľnené časti v ceste. Odstráňte priehľadný čelný kryt (pozri originál obr. 23 str. 15) a presvedčte sa o situácii vo vnútri. Tiež prehliadnite vnútro hlavy robota. Uvoľnené časti pritiahnite alebo vyberte cudzie predmety.

F. Opotrebovaná či chybná vystreľovacia pružina. Otvorte hlavu robota a pozrite zadnú časť tejto súčiastky, či nie je opotrebovaná. Vymeňte. Viď originál obr. 4 str. 24.

G. Motor rýchlosti loptičiek beží spätne. Pozri problém 13.

H. Kanál zberu loptičiek je obmedzený. Niekedy sa môže stať, že kanál, ktorým sú poháňané loptičky vo vnútri robota, sa „zdeformuje". Odstráňte priehľadný čelný kryt a vyskúšajte ručne prejsť loptičkou kanál, aby ste zistili, kde je prekážka (pozri originál obr. 14 str. 11). Ak nájdete deformáciu, nahrejte túto časť napr. sušičom na vlasy a narovnajte kanál do pôvodnej polohy, aby loptička mohla bezpečne prejsť. Pozri originál obr. A str. 24.