

TIBHAR®

TIBHAR JUNIOR

компактный робот для настольного тенниса с дистанционным управлением

Руководство по эксплуатации

Пожалуйста, прочитайте это руководство перед первым использованием

Технические данные / Комплект поставки

1) Технические данные

Размеры упаковки: 34,5 x 29 x 49 см

Вес упаковки: 4,0 кг

Размеры робота: 30 x 24 x 53 см

Вес робота: 2,8 кг

Электропитание: 100-230 В, 50/60 Гц, 25 Вт

Использовать робот только при температуре от 10 ° до 30 ° C

2) Комплект поставки

1. 1 робот
2. 1 контейнер для мячей
3. 1 блок питания
4. 1 пульт дистанционного управления

Элементы конструкции и комплектующие робота

Блок питания



Пульт дистанционного управления



Контейнер для мячей – (a)

Ролики (фрикционные колеса) – (b)

Ручка регулировки угла поворота – (c)

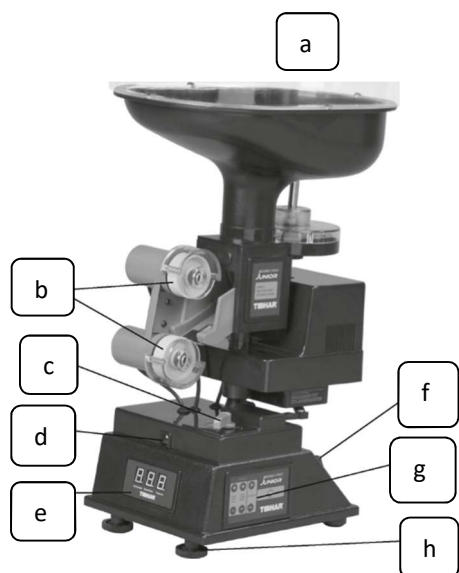
Датчик дистанционного управления – (d)

Дисплей – (e)

Кнопка включения/выключения питания (f)

Основная панель управления - (g)

Регуляторы высоты траектории мячей - (h)



Общие правила техники безопасности

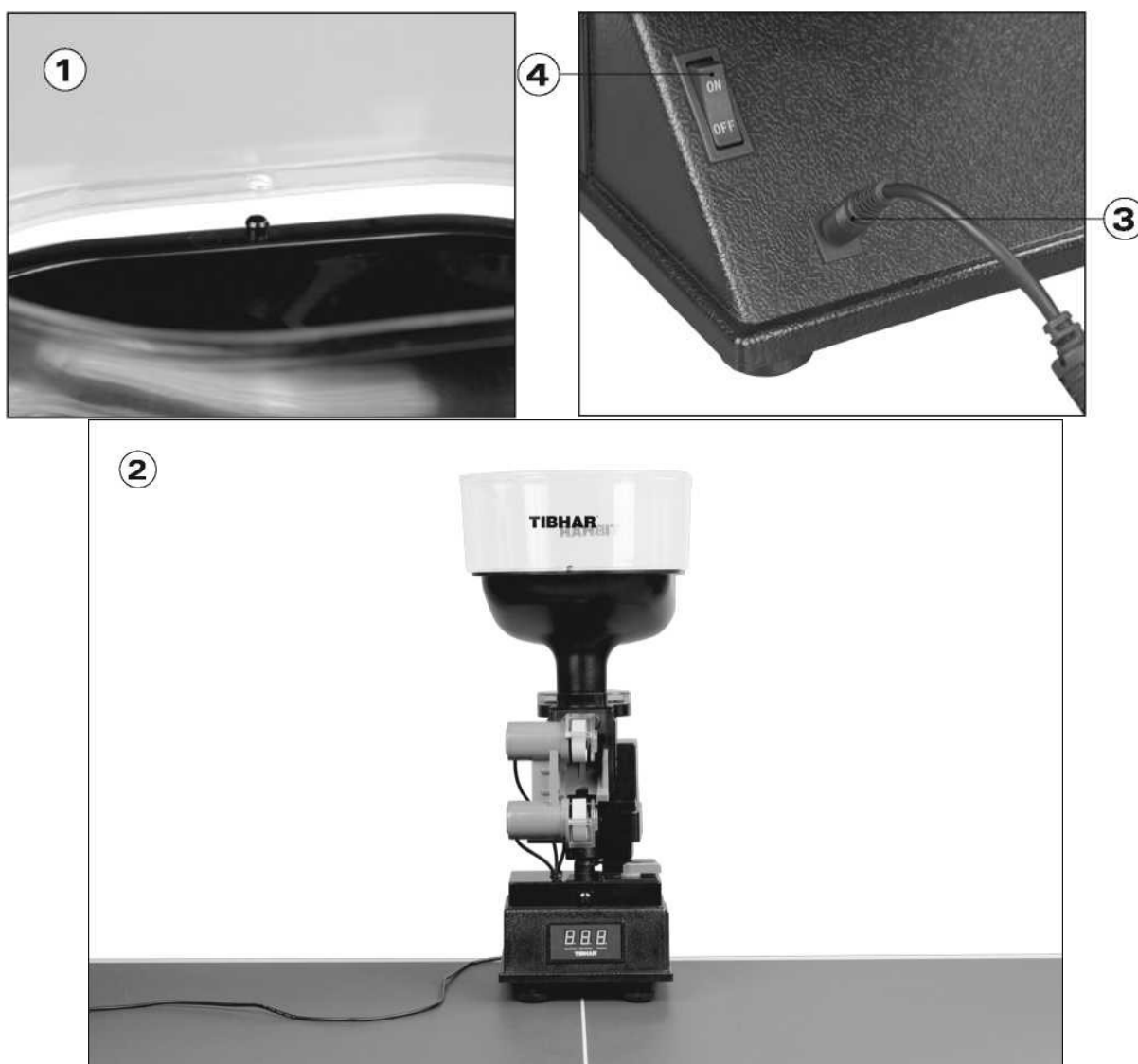
1) Общие правила безопасности и эксплуатации

1. Следуйте инструкциям по безопасности перед каждым запуском и соблюдайте все правила эксплуатации.
2. Использование робота детьми допускается только под наблюдением взрослых.
3. Только для использования внутри помещений, в закрытых сухих пространствах.
Робот НЕ предназначен для использования и хранения на улице (вне помещений).
4. Подключайте робот только к источнику питания с напряжением от 100 до 230В.
5. Используйте только источник питания, входящий в комплект поставки.
6. Запрещается прикасаться к движущимся частям робота (особенно роликам) во время эксплуатации.
7. Запрещается прикасаться к поворотному приводу (движущейся части робота, обеспечивающей вращательное движение) во время эксплуатации.

8. После каждого упражнения/тренировки выключайте робот и отсоединяйте его от источника питания.
9. Перед началом работ по техническому обслуживанию выключите робот и отсоедините его от источника питания.
10. Чтобы обеспечить правильное и бесперебойное функционирование роликов, все посторонние предметы должны удаляться из контейнера с мячами во избежание заедания механизма в корпусе робота. Периодически протирайте ролики влажной тканью, чтобы удалить грязь и пыль.

Все работы по ремонту и обслуживанию робота должны выполняться только квалифицированными специалистами. В случае необходимости, пожалуйста, обратитесь к дилеру, у которого вы приобрели робот.

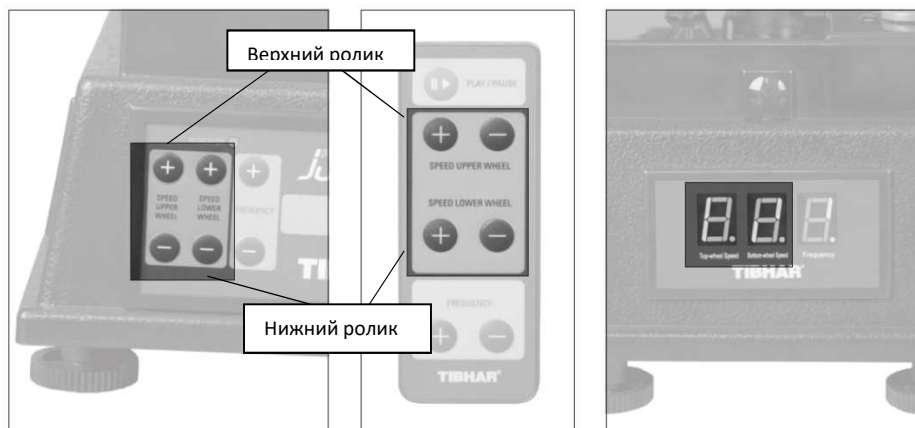
Инструкция по сборке



1. Вставьте контейнер для мячей в 4 специальные «направляющие».
2. Разместите робот за базовой линией по центру теннисного стола.
3. Подключите блок питания к роботу, подключите робот к источнику питания.

4. Включите робот, нажав переключатель «ON/OFF»

Функции



1. Регулировка скорости

Скорость подачи мячей имеет 6 возможных уровней и регулируется с помощью сенсорных кнопок, расположенных на корпусе робота (на основной панели управления) и/или на пульте дистанционного управления. Цифра «1» на дисплее – самый низкий уровень, «6» – самый высокий. Скорость верхних и нижних роликов (фрикционных колес) регулируется отдельно для возможности реализации различных по силе и направлению вращений мяча.

Чем быстрее вращается ролик, тем сильнее происходит вращение мяча. Для реализации «подрезок» (нижнее вращения мяча) нижний ролик должен вращаться быстрее, чем верхний. Чтобы реализовать «топ-спин» (верхнее вращение мяча), верхний ролик должен вращаться быстрее, чем нижний. Чтобы получить нулевое вращение (плоский/пустой мяч), оба ролика должны вращаться с одинаковой скоростью.



2. Регулировка частоты

Частота подачи мячей регулируется с помощью сенсорных кнопок, имеющих 6 уровней и расположенных на роботе (на основной панели управления) и/или на пульте дистанционного

управления. При выборе числа «1» в единицу времени подается минимальное количество мячей, при выборе числа «6» - максимальное. Выбранный уровень отображается на дисплее.



3. Регулировка угла

При повороте ручки (специального рычага) на корпусе робот начинает поворачиваться слева направо, осуществляя подачу мячей в разных направлениях. Можно установить четыре положения ручки (специального рычага): «1» для минимального угла поворота, «3» для максимального угла поворота.

В сочетании с регулировкой частоты подачи мячей, можно запрограммировать целый ряд различных упражнений.



4. Регулировка траектории мячей

Регулировка траектории мяча (по высоте) осуществляется посредством отвинчивания или завинчивания двух винтовых ножек под основанием робота. Винтовые ножки должны быть

расположены на ровной поверхности и на одинаковой высоте, чтобы гарантировать правильную траекторию подачи мячей. Для получения более высокой траектории подачи мячей отвинчивайте винты, для более низкой траектории – завинчивайте.

Распространенные проблемы

Проблема	Причина	Решение
Робот не работает	<ul style="list-style-type: none"> • Контейнер для мячей пуст, робот находится в режиме ожидания • Вилка не плотно вставлена в розетку • Не нажат переключатель «ON/OFF» на блоке управления 	<ul style="list-style-type: none"> • Заполните контейнер для мячей и нажмите кнопку «PLAY/PAUSE» • Проверьте электрическую розетку (соединение) • Нажмите переключатель «ON/OFF»
Робот работает, но не подает мячи	<ul style="list-style-type: none"> • В систему подачи мячей попали посторонние предметы 	<ul style="list-style-type: none"> • Удалите посторонние предметы
Место попадания мячей на стол непостоянно (разная траектория)	<ul style="list-style-type: none"> • При длительном использовании верхние и/или нижние ролики могут загрязниться и износиться 	<ul style="list-style-type: none"> • Почистите ролики с помощью влажной ткани

Компания оставляет за собой право вносить изменения в описание продуктов в данном руководстве без предварительного уведомления.

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

Телефон: +49 6898 9330-0
 Факс: +49 6898 9330-33
 E-Mail: info@tibhar.de
 Веб-сайт: www.tibhar.com