

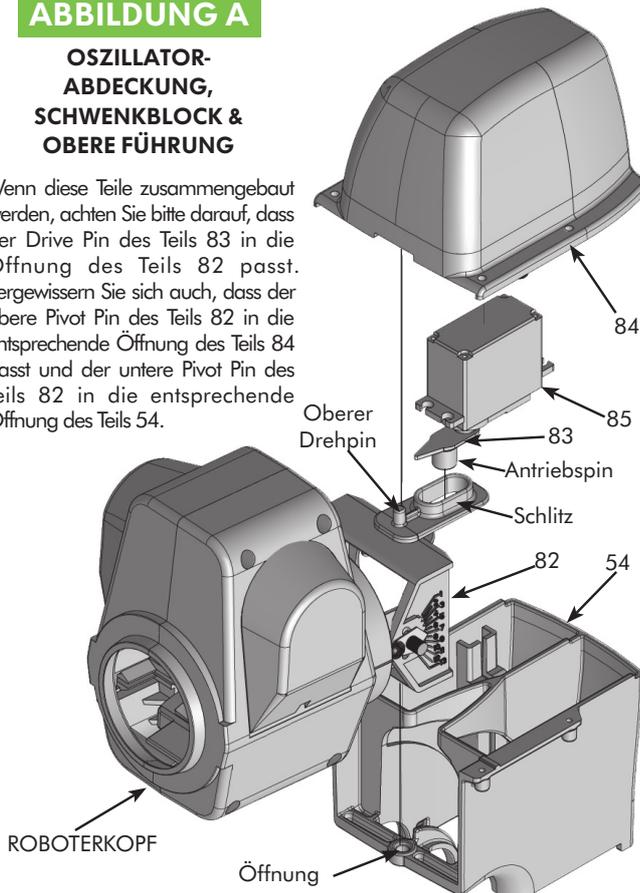
## DETAILZEICHNUNGEN, ABBAU UND REPARATUR

- ANMERKUNGEN:**
1. Beziehen Sie sich auf die folgenden Zeichnungen, wenn Sie den Roboter auf- oder abbauen. Die Schlüsselnummern, die zur Identifizierung der Teile verwendet werden, entsprechen den Schlüsselnummern der Teilleiste auf Seite 47 & 48.
  2. Generell können keine Reparaturen an irgendeinem Roboterteil vorgenommen werden. Falls ein defektes oder verschlissenes Teil vorliegt, so muss es ausgetauscht werden. Ihr Roboter ist so konstruiert, dass er sehr einfach überholt und repariert werden kann.
  3. Schmiermittel bitte sparsam auf den Getriebeneinheiten, die mit einem Motor verbunden sind, verwenden, da überschüssiges Schmiermittel auf die Bälle und auf andere Teile des Roboters gelangen kann, wo es Schmutz in den Getrieben bindet und dort verklumpt. Verwenden Sie keine lösemittelhaltigen Reinigungsmittel oder andere Chemikalien an Plastikteilen. Da diese Chemikalien die Plastikteile beschädigen könnten.

### ABBILDUNG A

#### OSZILLATOR- ABDECKUNG, SCHWENKBLOCK & OBERE FÜHRUNG

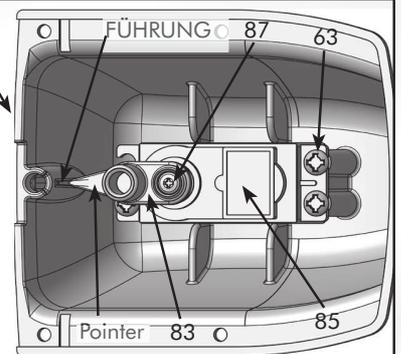
Wenn diese Teile zusammengebaut werden, achten Sie bitte darauf, dass der Drive Pin des Teils 83 in die Öffnung des Teils 82 passt. Vergewissern Sie sich auch, dass der obere Pivot Pin des Teils 82 in die entsprechende Öffnung des Teils 84 passt und der untere Pivot Pin des Teils 82 in die entsprechende Öffnung des Teils 54.



### ABBILDUNG B

#### OSZ. ANTRIEBSPIN

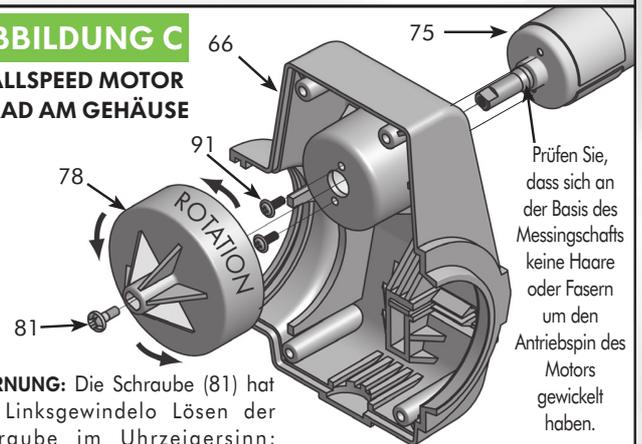
Bauen Sie zuerst Servo (85) in die Servoabdeckung ein und verbinden Sie beide Stecker. Bevor Sie den Drive Pin (83) am Servo befestigen, verbinden Sie den Roboter mit dem Steuergerät und setzen L Position auf 10. Nun befestigen Sie den Drive Pin am Servo, so dass die Pfeilspitze so exakt wie möglich in Richtung Markierung der Mitte der Abdeckung zeigt (ganz genau wird dies wahrscheinlich nicht möglich sein). Dann schrauben Sie den Pin auf den Servo. Achten Sie darauf, dass das Gewinde des Pins und das des Servos aufeinanderpassen. Nachdem wieder Zusammengebaut OSC CALIB ausführen.



### ABBILDUNG C

#### BALLSPEED MOTOR & RAD AM GEHÄUSE

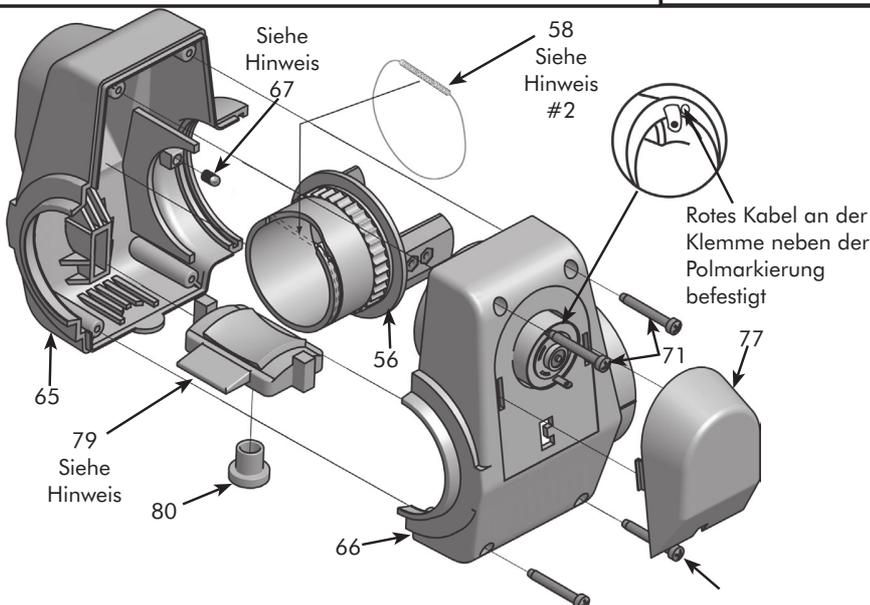
**WARNUNG:** Die Schraube (81) hat ein Linksgewinde! Lösen der Schraube im Uhrzeigersinn; befestigen gegen den Uhrzeigersinn.



### ABBILDUNG D

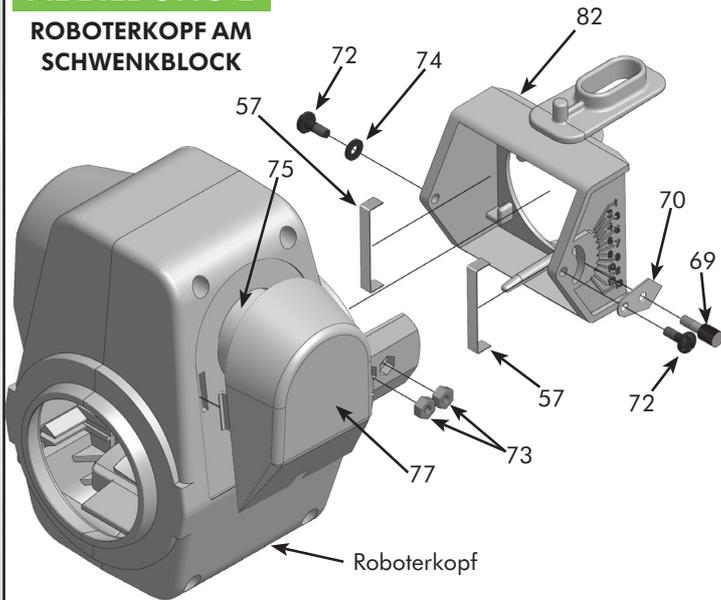
#### ZUSAMMENBAU DES ROBOTERKOPFES

1. Wenn Sie den Roboterkopf auseinandernehmen, lassen Sie die kleine Stahlkugel und die Feder (67, 68) nicht aus der rechten Gehäusenhälfte (65) herausfallen, denn diese sind winzig und gehen sehr schnell verloren. Ein wenig Schmierfett auf beiden Teilen, wird den Zusammenbau erleichtern. Arbeiten Sie über einem Handtuch, um das Verlieren von Teilen zu vermeiden.
2. Teilen Sie das Kopf und Spin Label mit einer Rasierklinge in zwei Hälften damit Sie die zwei Kopfhälften auseinanderziehen können.
3. Mit wenig Sekundenkleber die Auswurffeder (58) an dem Auswurfrohr (56) ankleben. Den alten Kleber entfernen, bevor Sie die Feder erneuern.
4. Halten Sie den Andruckblock (79) und das Auswurfrad (78, Abb. C) sauber, um eine konstante BALL SPEED zu erzielen. Siehe Seite 39 Hinweise zur Reinigung.



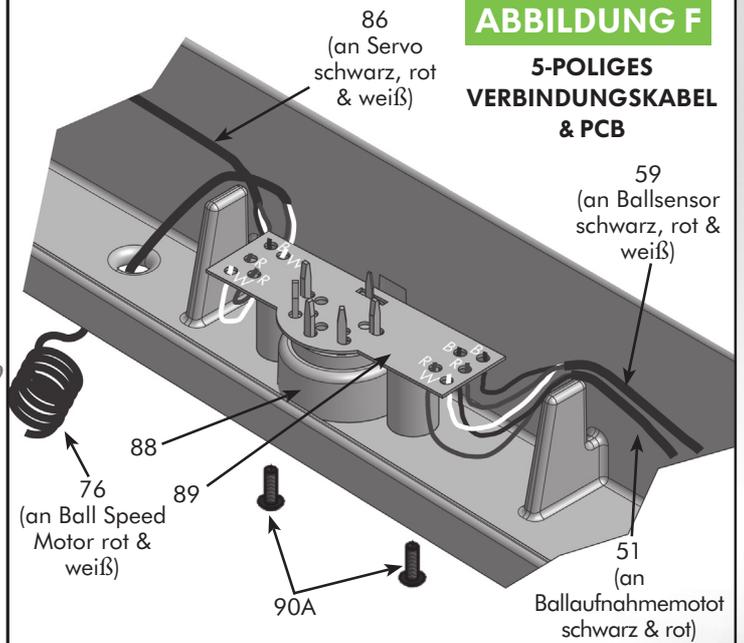
### ABBILDUNG E

#### ROBOTERKOPF AM SCHWENKBLOCK



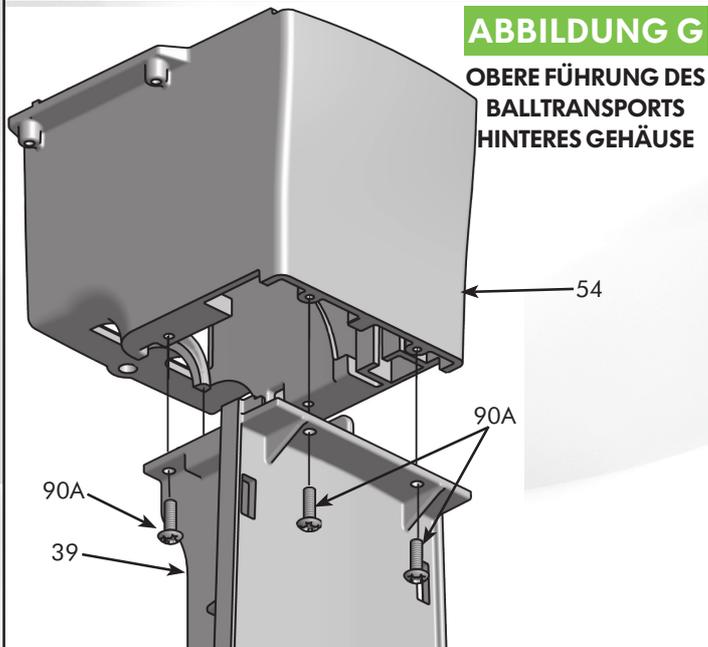
### ABBILDUNG F

#### 5-POLIGES VERBINDUNGSKABEL & PCB



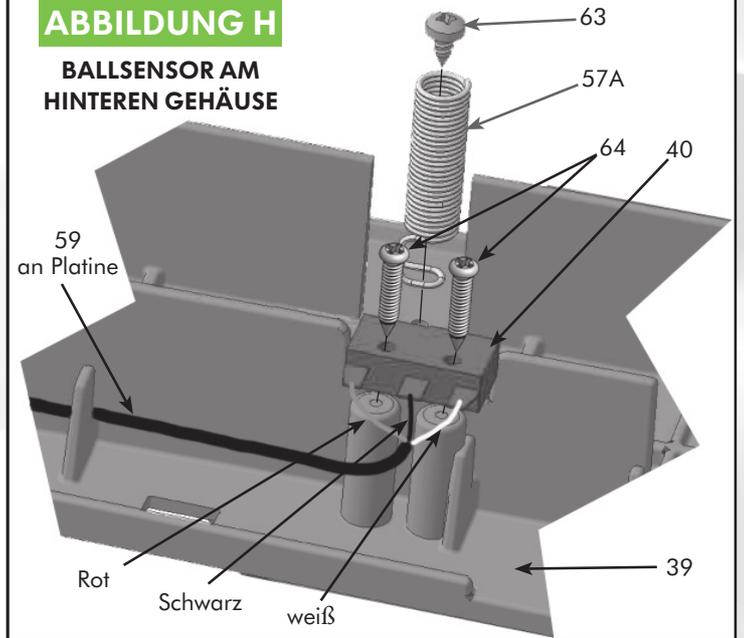
### ABBILDUNG G

#### OBERE FÜHRUNG DES BALLTRANSPORTS HINTERES GEHÄUSE



### ABBILDUNG H

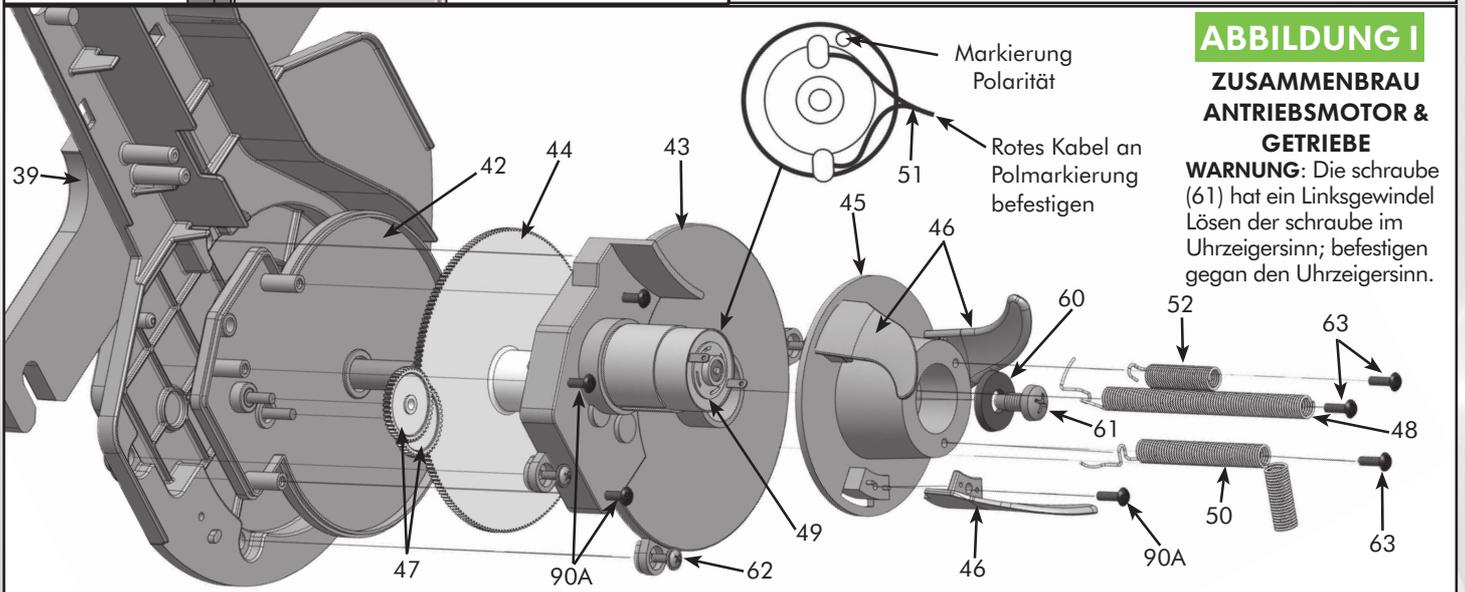
#### BALLSENSOR AM HINTEREN GEHÄUSE



### ABBILDUNG I

#### ZUSAMMENBAU ANTRIEBSMOTOR & GETRIEBE

**WARNUNG:** Die schraube (61) hat ein Linksgewindel Lösen der schraube im Uhrzeigersinn; befestigen gegen den Uhrzeigersinn.





## TEILELISTE DES ROBOTERKÖRPERS UND DES BALLEIMERS

Schlüssel #	Teil #	Bezeichnung	Menge	Schlüssel #	Teil #	Bezeichnung	Menge
36	1040-100A	Balleimer <sup>1</sup>	1	92	2050-220	Verbindungskabel (nicht abgebildet)	1
37	1040-101	Balleimerunterlage <sup>1</sup>	1	93	2050-222B	Trafo Hauptteil (nicht abgebildet)	1
38	1040-105	Ballauffangkorb <sup>1</sup>	1	94	2050-223B	Trafo Steckdosenadapter (nicht abgebildet)	1
39	2050-142B	<b>Balltransportkanal (BT) hintere Rückwand</b>	1	95	2050-224	Steuergerät (siehe S. 6)	1
40	2050-143	Balltransportkanal, Ballsensor	1	96	2050-226	Halterung Steuergerät (siehe #8, Seite 4)	1
41	2000-144B	Balltransportkanal Ladeplatte <sup>2</sup>	1	<sup>1</sup> nur Robo-Pong 1055; <sup>2</sup> nur Robo-Pong 2055			
42	2050-145	Balltransportkanal Ladestützen	1				
43	2040-147	Balltransportkanal, vordere Abdeckung	1				
44	2050-149	Balltransportkanal, Hauptgetriebe	1				
45	2040-151B	Ballsammelrad, 40mm	1				
46	2040-153A	BT, Ballsammelfinger, 40mm	3				
47	2050-155	Übertragungsgetriebe	2				
48	2050-157A	BT Feder lang	1				
49	2050-158	BT Motorgetriebe	1				
50	2050-159A	BT Feder, mittel (L-Form)	1				
51	2000-160A	BT Stromkabel (Abb. F & I, S. 46)	1				
52	2040-161B	BT Feder kurz (Abb. I, S. 46)	1				
53	2040-162A	BT Durchsichtige Abdeckung, 40mm	1				
54	2050-164B	BT Obere Führung, 40mm	1				
55	2050-165	BT Abdeckung Obere Führung, 40mm	1				
56	2050-166	BT Ballentladerohr, 40mm	1				
57	2000-168	BT Bremse Ballentladerohr	2				
57A	2050-169	BT Rückschlagventil Feder	1				
58	2000-170A	BT Ballentladefeder (Abb. D, S. 45)	1				
59	2050-171	BT Ballsensor Netzkabel (Abb. F, S. 46)	1				
60	2050-313	BT Ballsammelrad Unterlegscheibe	1				
61	2050-317	BT Ballsammelrad Sicherungsschraube	1				
62	2000-318	#4 x 8mm Maschinenschraube	4				
63	2040-319	Federschraube (Abb.I, Seite 46)	4				
64	2050-327	Ballsensor Schraube (Abb.H, Seite 46)	2				
65	2050-173	<b>Roboterkopfgehäuse (RG), L, 40mm</b>	1				
66	2050-174	Robotergehäuse, rechts, 40mm	1				
67	2050-177	RG Rastbolzen	1				
68	Dieses Teil wird nicht mehr verwendet						
69	2050-180	Knopf zur Einstellung Auswurfwinkels, 40mm	1				
70	2050-182	Gradanzeiger	1				
71	2000-320	#8 x 30mm Maschinenschraube	4				
72	2040-321	2040-321 Drehschraube Roboterkopf	2				
73	2040-323	Mutter zur Drehschraube Roboterkopf (Abb.E, Seite 45)	3				
74	2050-329	Unterlegscheibe zur Drehschraube Roboterkopf	1				
75	2000-184	<b>Ballspeed-Motor mit Messingnarbe</b>	1				
76	2000-186B	Zusammengerolltes Stromkabel (Abb. F, S. 46)	1				
77	2000-188	Motorabdeckung	1				
78	2000-190	Auswurfrad (Abb. C, S. 45)	1				
79	2040-192A	Antriebsblock, 40 mm	1				
80	2050-193	Buchse Antriebsblock	1				
81	2000-324	Drehschraube zum Auswurfrad	1				
82	2050-196A	<b>Schwenkführung Oszillator, 40mm</b>	1				
83	2050-201	Oszillator Antriebspin	1				
84	2050-204	Oszillator Motorabdeckung	1				
85	2050-211A	Oszillator Motor	1				
86	2050-210	Oszillator Stromkabel mit Stecker (Abb. F)	1				
87	2050-325	Oszillator Antriebspin Schraube (Abb B, S 45)	1				
88	2050-218	5-Stift Stecker	1				
89	2050-219A	5-Stift Stecker PCB (Abb. F, S. 46)	1				
90	2000-328	#4 x 9mm Selbstsichernde Schraube	3				
90A	2000-328A	Gewindebohrende Schraube	16 <sup>1</sup> /19 <sup>2</sup>				
91	2000-330	#2 x 6mm Maschinenschraube (Abb. C, S. 45)	4				