

NEWGY DONIC®



- 2055 MONTAGE RAPIDE.....2
- 1055 MONTAGE RAPIDE.....4
- FONCTIONS..... 6
- PLACEMENT 18
- RÉGLAGES DIVERS..... 19
- DIAGRAMMES D'EXERCICES..... 21
- VITESSE DE CALIBRAGE CIBLE... 27
- RP.2.PC 28
- CONSEILS IMPORTANTS 34
- DÉMONTAGE, 2050 35
- ENTRETIEN..... 37
- REMPLACEMENT PUCE..... 38
- DÉTECTION DE PROBLÈMES..... 39
- Liste des pièces de rechange ..44
- Garantie & Réparation.....46

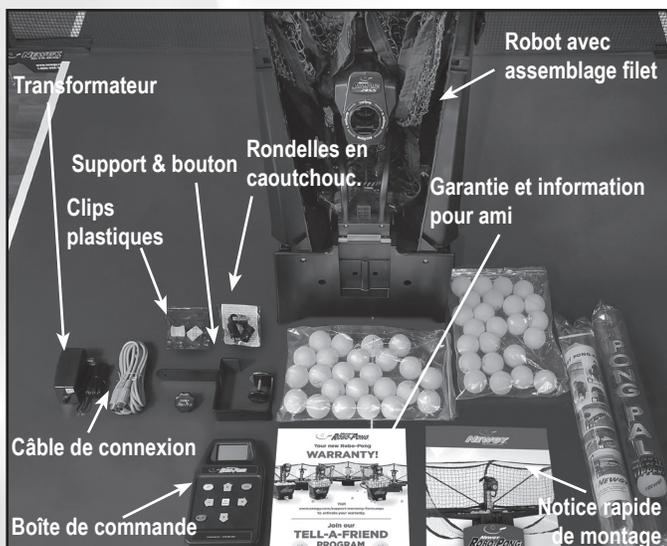


Robo-Pond 2055 et Robo-Pong 1055
MANUEL DU PROPRIÉTAIRE

2055 NOTICE RAPIDE DE MONTAGE

1 CONTRÔLE DE TOUTES LES PIÈCES

Sortez toutes les pièces de l'emballage en polystyrène et vérifiez si toutes les pièces ont été livrées, en vous référant à l'image en haut qui les montrent. Si vous n'arrivez pas à identifier une pièce, vous trouverez sa dénomination sur la petite étiquette argentée. Si une pièce fait défaut, contactez immédiatement le Donic-Newgy Service Center. Si possible, gardez le carton en polystyrène, au cas où vous devriez un jour envoyer votre robot.



2 BAISSER LES TIGES DE SUPPORT COURBÉES

Placez le robot sur la table, avec la partie frontale en votre direction et ouvrez les deux tiges de support courbées.



3 OUVREZ LES TIGES DE SUPPORT COURBÉES

Écartez les deux tiges de support courbées au maximum.



4 RELIEZ LES TUBES DE SOUTIEN DU FILET

Tournez le robot de 180°, de sorte que les tiges de soutien du filet se trouvent devant vous. Prenez le sec-ond tube de droite, vous l'enlevez de sa fixation et vous l'emboîtez par la suite dans le premier tube du côté droit. Procédez de la même manière du côté gauche



5 DÉPLIEZ LES BACS COLLECTEURS DE BALLES

Prenez un des deux bacs collecteurs de balles et soulevez-le un peu vers le haut en l'ôtant de son verrouillage. Laissez-les descendre ensuite avec le tube de soutien du filet respectif avec prudence dans une position horizontale. Veillez à ce que les deux pièces ne tom-bent pas de manière incontrôlée. Renouvelez la démarche pour l'autre bac collecteur de balles.



6 FIXATION DU ROBOT À LA TABLE

Saisissez le robot à la partie inférieure du bac de balles et fixez-le à la table, en l'inclinant légèrement et en le glissant vers le bout de la table. Les tiges de support courbées sont glissées sous la table et le nez de support frontal sur la table.



7 POSEZ DES BALLES DANS LES BACS COLLECTEURS

Nous conseillons de nettoyer les nouvelles balles de tennis de table, en provenance de l'usine, afin d'enlever la poussière résultant de la fabrication. Pour ce faire, vous pouvez les laver dans l'eau tiède savonnée. Puis, vous les rincez avec de l'eau claire et vous les séchez. Les balles utilisées doivent avoir un diamètre de 40mm ou 40+mm, il est déconseillé de mélanger les balles.

8 RÉGLEZ L'ANGLE D'INCLINAISON DU ROBOT

Ôtez tout d'abord la vis en laiton. Puis vous inclinez autant que possible la tête du robot vers le bas. Ensuite, vous resserrez à nouveau la vis en laiton. Vérifiez que le mot „Topspin“ se trouve au-dessus du trou d'éjection des balles.



9 FIXATION DES FILETS LATÉRAUX

Fixez les filets latéraux à votre filet de la table, en glissant l'élastique rouge au-dessus de la vis de fixation du filet.



10 RACCORDEMENT DU CÂBLE DE CONNEXION AU ROBOT

Connectez le câble de connexion au jack de sortie à 5 pôles au dos du robot. Posez l'extrémité libre du câble de connexion au bout de la table, côté joueur.



11 FIXER LA BOÎTE DE COMMANDE SUR LA FIXATION MÉTALLIQUE

Posez la boîte de commande sur la table, avec la partie arrière pointant vers le haut. Prenez la fixation et posez le trou de cette dernière sur le trou de la boîte de commande. Fixez la fixation à l'aide de la vis pivotante. Laissez poser la boîte de commande sur la table.



12 RACCORDEMENT DU BOITIER DE COMMANDE

Posez l'extrémité libre du câble de raccordement au bout de la table, du côté joueur. Connectez-le câble de raccordement au jack de sortie à 5 pôles au dos de la boîte de commande. Puis, connectez le câble d'alimentation dans la prise femelle respective de la boîte de commande.



13 ADAPTEZ LA FIXATION EN FONCTION DE L'ÉPAISSEUR DE LA TABLE

Soulevez le boîtier de commande et vérifiez la hauteur du disque de support en caoutchouc de la vis de réglage par rapport au marquage. Augmentez ou diminuez la hauteur, et ajustez ensuite le disque de soutien jusqu'à ce qu'il soit en accord avec la ligne du label de fixation qui correspond à l'épaisseur de votre table.



14 Fixez la boîte de commande à la table

Mettez la fixation à la table, en fixant le disque de soutien sous la table et le disque supérieur sur la table. Fixez ou ôtez le disque de soutien jusqu'à ce qu'il soit adapté. Il ne s'agit pas d'un dispositif de serrage, ce qui signifie ne pas faire foirer.



15

POSITION DE VOTRE BOÎTIER DE COMMANDE

Placez la boîte de commande sur le côté de la table, environ 30 cm du bout de la table. Si vous êtes droitier, placez celle-ci du côté gauche de la table. Si vous êtes gaucher, placez-la du côté droit.

Connectez le câble d'alimentation à une prise de courant.



Remarque : N'éteignez pas votre robot en débranchant le transformateur de votre boîtier de commande ou de la prise courant. Cette manipulation risque d'endommager votre robot, de causer des dysfonctionnement et de stopper votre période de garantie.

16

CONNEXION DE VOTRE BOÎTIER DE COMMANDE AU PC (OPTIONEL)

Si vous souhaitez connecter votre robot à votre PC, utilisez un câble USB, afin de raccorder votre boîtier de commande à votre PC Windows.

17

À PRÉSENT, LE ROBOT EST PRÊT À FONCTIONNER!

Allumez à présent votre boîtier de commande, en appuyant sur le bouton de mise en route. Réglez la vitesse de d'éjection de balle avec votre boîtier de commande sur 8, en appuyant sur la touche Plus (+). Prenez désormais votre raquette en main, et appuyez sur la touche Arrêt / départ. À présent, le robot charge les balles. Cela dure environ 15 secondes avant que la première balle soit éjectée. Elle est jouée avec du Topspin sur la ligne médiane.



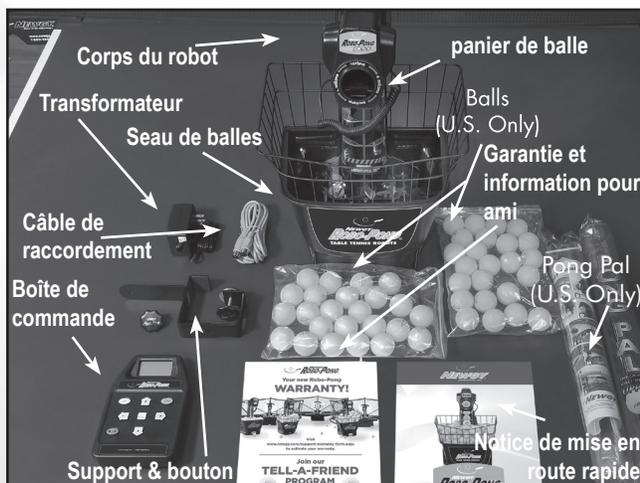
De plus amples informations, pistes de résolution d'éventuel problème sont disponibles dans le manuel d'utilisateur (version complète) sous: www.donic.fr

1055 NOTICE RAPIDE DE MONTAGE

1

VÉRIFICATION DE L'ÉTENDUE DE LA LIVRAISON

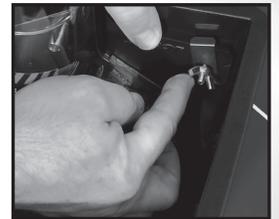
Veillez sortir de l'emballage toutes les pièces du robot, et vérifiez, d'après la liste ci-dessous, que toutes les pièces ont bien été livrées. Si une pièce fait défaut, nous vous prions de contacter immédiatement le Newgy Service center (contacts à l'arrière du manuel). Si possible, gardez le carton en polystyrène, au cas où vous devriez un jour envoyer votre robot



2

MONTAGE DU SYSTÈME D'ÉJECTION

Otez les deux vis à papillon qui fixent le robot au seau de balles. Tournez les rondelles noires à angle droit de 180°. A présent, sortez le robot du seau.



3

FIXATION DU PANIER DE BALLE

Glissez le panier de balle sur l'ouverture du seau de balles, de sorte que les crochets qui se trouvent en bas du panier de balles englobent le bord supérieur du récipient à balles. Le panier de balles est bien fixé quand les crochets à l'avant du panier de balles s'emboîtent. Il se peut que vous devez soulever l'arrière du panier de balles au-dessus des cônes d'encoche saillants, qui se trouvent à l'arrière du seau de balles. A présent, fixez de nouveau le robot au seau de balles en inversant l'étape 2.

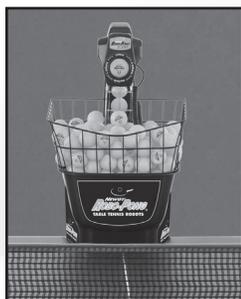


4 POSEZ DES BALLES DANS LE SEAU
Nous conseillons de nettoyer les nouvelles balles de tennis de table, en provenance de l'usine, afin d'enlever la poussière résultant de la fabrication. Pour ce faire, vous pouvez les laver dans l'eau tiède savonnée. Puis, vous les rincez avec de l'eau claire et vous les séchez. Posez les balles propres dans le panier de balles. Des balles déjà utilisées sont dépoussiérées et peuvent être utilisées sans aucun problème. Les balles utilisées doivent avoir un diamètre de 40mm ou 40+mm, il est déconseillé de mélanger les balles.

5 RÉGLEZ L'ANGLE D'INCLINAISON DU ROBOT
Ôtez tout d'abord la vis en laiton. Puis vous inclinez autant que possible la tête du robot vers le bas. Ensuite, vous resserrez à nouveau la vis en laiton. Vérifiez que le mot „Topspin“ se trouve au-dessus du trou d'éjection des balles.



6 POSITIONNEMENT DU ROBOT SUR LA TABLE
Placez le robot au milieu de la table, non loin du bord de celle-ci. La tête du robot et la ligne médiane doivent former une ligne.



7 CONNEXION DU CÂBLE DE RACCORDEMENT
Connectez le câble de raccordement à la prise à 5 pôles, se trouvant au dos du robot. Posez l'autre extrémité du câble sur le côté de la table où se trouve le joueur.



8 FIXER LA BOÎTE DE COMMANDE SUR LA FIXATION MÉTALLIQUE
Posez la boîte de commande sur la table, avec la partie arrière pointant vers le haut. Prenez la fixation et posez le trou de cette dernière sur le trou de la boîte de commande. Fixez la fixation à l'aide de la vis pivotante. Laissez poser la boîte de commande sur la table.



9 RACCORDEMENT DU BOÎTIER DE COMMANDE
Posez l'extrémité libre du câble de raccordement au bout de la table, du côté joueur. Connectez le câble de raccordement au jack de sortie à 5 pôles au dos de la boîte de commande. Puis, connectez le câble du transformateur dans la prise femelle respective de la boîte de commande.



10 ADAPTEZ LA FIXATION EN FONCTION DE L'ÉPAISSEUR DE LA TABLE
Soulevez le boîtier de commande et vérifiez la hauteur du disque de support en caoutchouc de la vis de réglage par rapport au marquage. Augmentez ou diminuez la hauteur, et ajustez ensuite le disque de soutien jusqu'à ce qu'il soit en accord avec la ligne du label de fixation qui correspond à l'épaisseur de votre table.



11 FIXEZ LA BOÎTE DE COMMANDE À LA TABLE
Mettez la fixation à la table, en fixant le disque de soutien sous la table et le disque supérieur sur la table. Fixez ou ôtez le disque de soutien jusqu'à ce qu'il soit adapté. Il ne s'agit pas d'un dispositif de serrage, ce qui signifie ne pas faire foirer.



12 POSITION DE VOTRE BOÎTIER DE COMMANDE
Placez la boîte de commande sur le côté de la table, environ 30 cm du bout de la table. Si vous êtes droitier, placez celle-ci du côté gauche de la table. Si vous êtes gaucher, placez-la du côté droit. Connectez le câble d'alimentation à une prise de courant.



13

CONNEXION DE VOTRE BOÎTIER DE COMMANDE AU PC (OPTIONEL)

Si vous souhaitez connecter votre robot à votre PC, utilisez un câble USB, afin de raccorder votre boîtier de commande à votre PC Windows.



14

À PRÉSENT, LE ROBOT EST PRÊT À FONCTIONNER !

Allumez à présent votre boîtier de commande, en appuyant sur le bouton de mise en route. Réglez la vitesse de d'éjection de balle avec votre boîtier de commande sur 8, en appuyant sur la touche Plus (+). Prenez désormais votre raquette en main, et appuyez sur la touche Arrêt / départ. À présent, le robot charge les balles. Cela dure environ 15 secondes avant que la première balle soit éjectée. Elle est jouée avec du Topspin sur la ligne médiane.

De plus amples informations, pistes de résolution d'éventuel problème sont disponibles dans le manuel d'utilisateur (version complète) sous: www.donic.fr

LES FONCTIONS DE VOTRE ROBOT

FONCTION DE LA BOÎTE DE COMMANDE (TOUS LES MODÈLES)

La boîte de commande commande électroniquement toutes les fonctions du robot. Cela fonctionne à l'aide d'un microprocesseur programmable, afin d'actionner le moteur, le capteur de l'écran, exécuter les programmes et afficher des informations sur un afficheur à cristaux liquides (LCD), lisible facilement. Vous le commandez à l'aide de 8 touches de couleurs codifiées pour commander le menu et pour régler les différentes valeurs. Les images 1A et 1B montrent les touches, les prises et les caractéristiques de la boîte de commande

1. LCD— Montre le menu, les informations et réglages de votre robot dans une des 6 langues proposées.

2. La Touche Puissance (I/O) — En orange, cette touche sert à allumer et à éteindre votre boîte de commande.

3. La Touche Test (✓) — En jaune, cette touche a différentes fonctions, dépendant du mode choisi. Ces fonctions sont détaillées et expliquées dans la partie Mode page 7.

4. La Touche Arrêt/Départ (■/▶) — En rouge et en vert, cette touche démarre et stoppe l'éjection de balles. Après avoir appuyé sur cette touche, un sifflement d'une durée de 3 sec-ondes retentit, pour que vous puissiez vous préparer à temps pour le premier coup

5 & 6. Les Touches Moins (-) Et Plus (+) — Des touches fléchées grises qui pointent vers la gauche ou vers la droite. Appuyez sur cette touche pour augmenter ou

diminuer des valeurs ou pour régler les paramètres des différentes fonctions.

7 & 8. Les Touches Vers Le Haut (↑) & Vers Le Bas (↓)— Des touches grises qui pointent vers le haut ou vers le bas. Appuyez sur cette touche pour faire défiler le menu vers le haut ou vers le bas.

9. La touche OK/MENU—Une touche carrée blanche. Appuyez sur cette touche pour accéder au menu principal et pour choisir le Mode souhaité (Voir page 7).

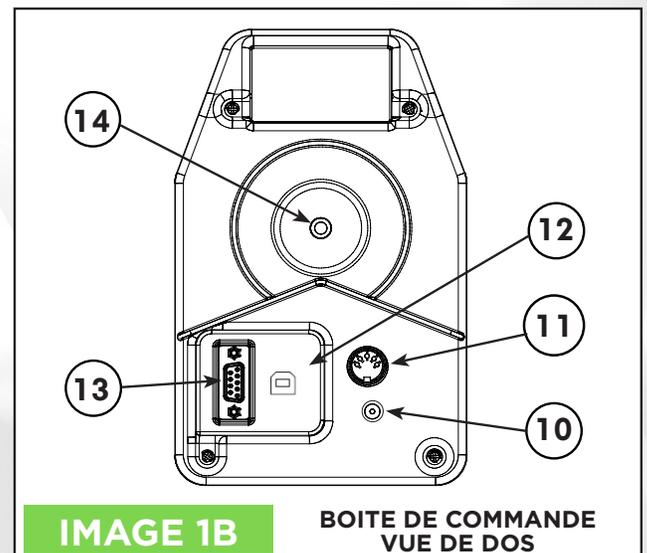
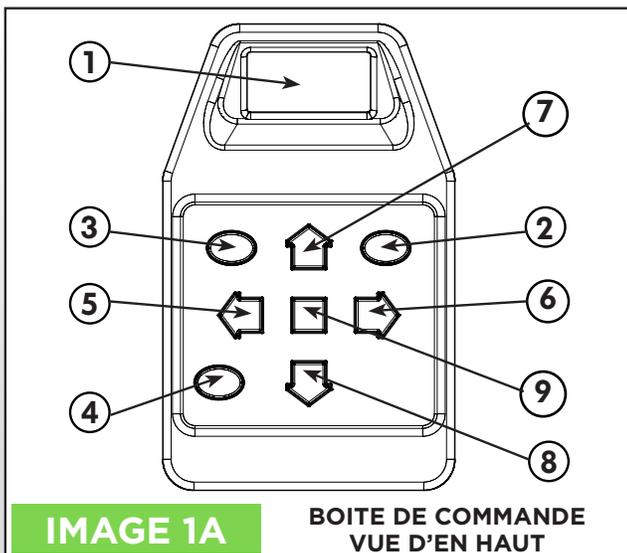
10. Fiche féminine de l'unité de courant—Connectez ici le câble d'alimentation, pour connecter le robot à la prise de courant.

11. Fiche féminine du câble de raccordement — Connectez ici le câble de raccordement gris clair, pour relier la boîte de commande au robot.

12. Fiche féminine DB-9 — Connectez le câble d'interface sériel pour connecter le robot au PC.

13. Fiche masculine DB-9 — Connectez ici le câble de raccordement de l'écran d'affichage du Pong-Master. Le Pong-Master fait partie des accessoires du robot.

14. Dispositif pour vis de fixation—Vissez à cet endroit la vis de fixation, pour assembler la boîte de commande et sa fixation



MENU BOÎTE DE COMMANDE (TOUS LES MODÈLES)

Toutes les fonctions de la boîte de commande peuvent être choisies dans le menu. Le menu est affiché sur l'écran de visualisation LCD. Comme l'écran de visualisation peut afficher au maximum 4 lignes avec 16 signes, il existe plus qu'une page pour la plupart du temps. Les pages supplémentaires du menu sont affichées, à l'aide d'une flèche qui pointe vers le bas, se trouvant à la dernière ligne ou une flèche qui pointe vers le haut à la première ligne. Ce menu fonctionne presque comme un menu d'un téléphone portable.

Pour commander le système du menu, appuyez tout simplement sur la touche vers le Bas afin de choisir la ligne suivante. Les lignes choisies apparaissent alors sur un fond noir et avec une écriture blanche. Les lignes qui n'ont pas été choisies ont une écriture noire sur fond blanc. Quand vous choisissez la dernière ligne sur l'écran de visualisation, avec une flèche qui pointe vers le bas (comme sur l'image en bas à droite), apparaît la page suivante du menu avec jusqu'à 4 nouvelles fonctions quand vous choisissez interval.

Dans le menu, vous pouvez aussi vous diriger vers le haut en appuyant sur la touche Vers le Haut. Et quand vous êtes arrivé à la première ligne, avec une flèche qui pointe vers le haut (comme vous le montre l'image COMPTEUR à la page suivante), appuyez sur la touche Vers le Haut et il apparaît une nouvelle page avec des fonctions. Dès que vous avez choisi une fonction, changez les valeurs en appuyant sur les touches Moins (-) et Plus (+). Si les valeurs sont indiquées en chiffres, la touche Moins (-) diminue la valeur tandis que la touche Plus (+) l'augmente. En appuyant rapidement sur ces touches, la valeur change d'unité en unité. En appuyant et en maintenant la touche, vous accélérez le changement de la valeur jusqu'à ce que vous relâchiez à nouveau la touche.

MENU PRINCIPAL (TOUS LES MODÈLES)

Le menu principal sert à choisir les 4 modes différents. En appuyant sur la touche OK/MENU, apparaît le menu principal. Il consiste en une page. On dispose de 4 différents choix possibles (1) NORMAL (2) EXERCICES (3) PC et (4) REGLAGE. Pour entrer un mode, choisissez en un et appuyez sur la touche OK/MENU.



Conseil: Conseil: Quand vous appuyez sur la touche OK/MENU, vous revenez automatiquement au menu principal. Le robot stoppe chaque processus qui vient d'être exécuté et attend l'instruction suivante. Cela est surtout utile quand, dans le menu, vous ne savez plus comment procéder.

MODE NORMAL (TOUS LES MODÈLES)

Le mode NORMAL est utilisé lorsque le joueur veut régler manuellement chaque fonction. C'est grosso-modo le fonctionnement des autres robots. Le mode NORMAL est aussi le réglage standard quand la boîte de commande est connectée pour la première fois. Ce mode a 3 pages de fonctions.

Conseil: A chaque fois que vous voulez revenir au mode NORMAL, appuyez, dans chaque menu, deux fois sur la touche OK/MENU et vous revenez automatiquement au mode NORMAL.

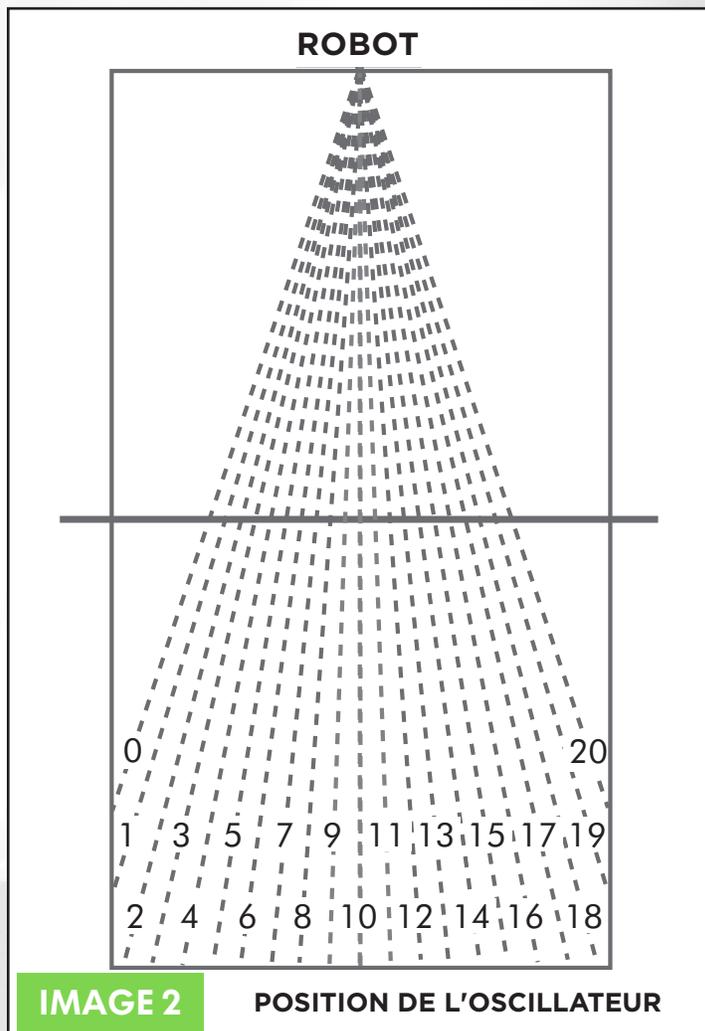
```
VITES BALLE 00
POSITION L 10
POSITION R 10
INTERVAL 01.00s↓
```

avec la VITES BALLE, on règle la vitesse du moteur qui fait tourner les balles dans la tête d'éjection. Elle indique la puissance d'éjection des balles et le spin conféré à chaque balle. Plus le réglage est élevé, plus la vitesse et le spin des balles sont importants. Sur 0, le moteur est complètement éteint, la vitesse maximale est de 30.

conseil : Pour la vitesse maximale, nettoyez au préalable la roue d'éjection et le bloc de friction, voir page 39

```
VITES BALLE 00
POSITION L 10
POSITION R 10
INTERVAL 01.00s↓
```

La POSITION L est la position tout à fait à gauche où une balle est jouée. Le réglage sur 0 correspond à un angle extrême du côté gauche. 5 signifie le milieu du côté gauche de la table, 10 équivaut à la ligne médiane de la table, 15 le milieu du côté droit de la table et 20, un angle extrême du côté droit. L'image 2 en bas montre toutes les 21 positions possibles (0 - 20).



Par le choix d'une position, une balle sera jouée le long d'une ligne discontinue, correspondant au chiffre choisi. L'angle, la VITES BALLE et le spin déterminent le point sur cette ligne, où sera jouée la balle. Au cas où le robot ne se trouverait pas exactement au milieu de la table, la trajectoire de la balle se modifierait en conséquence. Vous trouverez des informations complémentaires sous Placement Du Robot et de la boîte de commande page 18. Si la POSITION L a été réglée, la POSITION R se règle automatiquement. Quand les deux POSITIONS sont identiques, la balle ne sera jouée que sur une POSITION. Si les positions L et R sont différentes, la balle sera jouée tout d'abord sur la POSITION L et puis sur la POSITION R.

VITES BALLE	00
POSITION L	10
POSITION R	10
INTERVAL	01.00s↓

La POSITION R est la position tout à fait à droite où la balle sera jouée. Ce réglage peut être modifié, sans que la POSITION L n'en soit concernée. Quand, par contre, la POSITION L est modifiée, la POSITION R doit être réglé à nouveau. Pensez à ce que la balle ne peut être jouée que sur une position quand L&R sont les mêmes. Si elles diffèrent, les balles seront jouées en alternance sur les deux côtés

VITES BALLE	00
POSITION L	10
POSITION R	10
INTERVAL	01.00s↓

L'INTERVAL est la durée en secondes (intervalle) entre deux éjections. C'est facile à retenir en se posant la question "Combien de temps j'aimerais attendre avant que la prochaine balle ne soit jouée?" Quand la vitesse semble trop basse et que vous souhaitez un temps d'attente plus court, diminuez INTERVAL et l'alimentation des balles se fera plus rapidement. Si la vitesse est trop élevée, et vous préférez un temps d'attente plus long entre les éjections, vous augmentez INTERVAL et les balles seront jouées plus lentement. L'INTERVAL peut être augmenté ou diminué par unités de 0.05 seconde. La valeur minimale est de 0.35 et la valeur maximale de 50. Cependant, la valeur minimale est en corrélation avec les réglages des POSITIONS L et R. Plus grande est la différence entre L et R, plus le robot doit attendre avant de jouer la balle suivante. Cela est dû au fait que le robot nécessite un certain temps avant de changer de position. Pour chaque différence de 2 lors des réglages entre L et R l'INTERVAL s'allonge de 0.05. Par exemple, si L & R sont réglés sur 5 (il n'y a pas de pivotement de l'oscillateur), l'INTERVAL minimal est de 0.35 sec-ondes. Mais si L est réglé sur 0 et R sur 20 (ce qui signifie une différence de 20) on additionne 0.50 sur l'INTERVAL minimal pour que le robot dispose d'un temps nécessaire pour pivoter du côté extrême gauche au côté extrême droit. Pour cet exemple, l'INTERVAL augmenterait de 0.35 à 0.85 secondes, avec une différence de 20 pour les POSITIONS L & R. Ceci garantit que aucune balle n'est éjectée avant que le robot n'ait atteint la position correcte. Veuillez tenir compte du fait que l'INTERVAL n'est pas absolu. Ce réglage peut, à cause de plusieurs facteurs, varier un peu, mais en général il n'y a que des écarts de

+/- 10%. L'INTERVAL dépend aussi du calcul du TEMPS (expliqué après NOMBRE).

COMPTEUR	0000↑
TEMPS	0:00:00
OSC ALEAT	OF
VITESSE ALEAT	00↓

Le COMPTEUR affiche le nombre de balles qui seront jouées par le robot, avant qu'il ne s'arrête automatiquement. Quand le NOMBRE est réglé sur 0, ce réglage est ignoré et le robot joue aussi longtemps des balles jusqu'à ce que on appuie sur le bouton Arrêt/Départ (■/▶). Quand le COMPTEUR est supérieur à 0, il diminue à chaque fois qu'une balle est jouée d'une unité jusqu'à ce que le COMPTEUR atteigne 0, alors plus aucune balle n'est jouée. En appuyant rapidement sur le bouton Arrêt/Départ (■/▶), le COMPTEUR reprend encore une fois là où il s'était arrêté. Dès que le COMPTEUR atteint 0, il faut de nouveau entrer un nouveau chiffre, avant qu'il ne reprenne son activité. Le COMPTEUR est lié au TEMPS (expliqué ci-dessous). Quand le nombre est modifié, le temps change en conséquence, pour afficher une multiplication du COMPTEUR avec le TEMPS. Quand par exemple, le INTERVAL est réglé sur 1 et le COMPTEUR sur 61, le temps affiche 0:01:01 (1 minute, 1 seconde)

COMPTEUR	0000↑
TEMPS	0:00:00
OSC ALEAT	OF
VITESSE ALEAT	00↓

Le TEMPS affiche combien de temps le robot joue des balles jusqu'à ce qu'il s'arrête automatiquement. Le TEMPS est affiché dans un format Heure:Min:Sec. Un affichage de 1:01:01 signifie 1 heure, 1 minute et 1 seconde. Le TEMPS est lié à la mesure de INTERVAL, arrondie à la seconde suivante. Par exemple, si le INTERVAL est de 1.50, le TEMPS pourrait être placé sur 0:01:30, le COMPTEUR afficherait alors 60. Le TEMPS ne peut pas être réglé sur 0:01:01 par exemple car cela ne correspond pas à la mesure du INTERVAL. Le TEMPS est comparable au COMPTEUR, un réglage sur 0 annule cette fonction et un réglage supérieur à 0 a comme résultat que le robot fonctionne aussi longtemps jusqu'à ce que la valeur 0 est atteinte. Une interruption du TEMPS, en appuyant sur le bouton Arrêt/Départ (■/▶) entraîne la fin du compte à rebours jusqu'à ce que l'on appuie encore une fois sur le bouton Arrêt/Départ (■/▶). Comme TEMPS et COMPTEUR sont liés, il est facile de régler le nombre de balles à éjecter ou le temps total pour votre entraînement habituel. Quand vous êtes habitué à jouer normalement 100 balles, vous réglez le COMPTEUR sur 100 et votre robot calcule automatiquement le TEMPS nécessaire pour jouer 100 balles. Si, pour votre entraînement, vous préférez régler le temps réglez par exemple le TEMPS sur 0:03:00 pour jouer 3 minutes, avant que le robot ne s'arrête de jouer. Si vous ne souhaitez ni utiliser le TEMPS ni le COMPTEUR pour stopper les balles, vous réglez ces fonctions sur 0 et vous pouvez alors réguler l'éjection des balles à l'aide du bouton Arrêt/Départ (■/▶).

Conseil: Comme le TEMPS et le COMPTEUR peuvent être réglés sur des valeurs élevées, il existe un moyen pour le faire rapidement. Appuyez et maintenez la touche Moins (-) ou Plus (+), puis vous appuyez sur le bouton OK/MENU. Les valeurs changent alors bien plus rapidement.

```

COMPTEUR 0000↑
TEMPS 0:00:00
OSC ALEAT OF
VITESSE ALEAT00↓

```

Avec OSC ALEAT, on peut activer ou désactiver un ordre aléatoire des balles. Les positions L et R doivent être réglées différemment, pour atteindre un effet. Quand il est éteint, les balles seront jouées alternativement à droite et à gauche. Quand il est allumé, les balles seront jouées de manière aléatoire sur une position à gauche ou à droite. Par exemple, si la position L est réglée sur 5, la position R sur 10 et OSC ALEAT est éteint, les balles seront jouées alternativement sur les positions 5 et 10. Si, par contre, OSC ALEAT est activé, les balles seront jouées quelque part entre 5 et 10, par exemple, les positions 5, 6, 7, 8, 9 et 10. Le robot choisit un des chiffres et joue les balles sur une de ces positions

```

COMPTEUR 0000↑
TEMPS 0:00:00
OSC ALEAT OF
VITESSE ALEAT00↓

```

La fonction VITESSE ALEAT varie la vitesse des balles, de sorte que les balles seront jouées sur la table avec des trajectoires variant en hauteur. La valeur entrée est ajoutée à la valeur de la VITESSE BALLE, pour donner au robot des valeurs différentes qu'il choisira par hasard. Par exemple, si la VITESSE BALLE est réglée sur 12 et la VITESSE ALEAT sur 6, cela signifie une série de vitesses de balles différentes de 12 (très court, près du filet) jusqu'à 18 (très profond, près de la ligne de fond). Le robot choisit par hasard une vitesse de la série — 12, 13, 14, 15, 16, 17 ou 18 — et joue la balle avec cette vitesse. Une valeur de 0 signifie que aucun hasard n'est généré. La valeur maximale est de 10. Soyez prudent et ne choisissez pas des valeurs trop élevées car alors les balles risqueraient d'être propulsées plus loin que la table.

Conseil: Réglez la VITESSE BALLE tout d'abord sur la vitesse souhaitée la moins élevée, disons 15. Puis, sans changer l'angle d'inclinaison, vous expérimentez pour savoir quel réglage de la VITESSE BALLE envoie la balle un peu plus loin que la ligne de fond de votre table, disons 19. Veuillez soustraire 1 de ce chiffre élevé, afin de trouver la vitesse maximale, pour que la balle rebondisse encore juste sur la table — dans ce cas 18. Vous devez soustraire la vitesse de balle minimale, 15 de cette vitesse maximale 18, vous obtenez ainsi le réglage de la VITESSE ALEAT maximale — 3

```

INTERV ALEA 0.00↑

```

Avec la fonction INTERV ALEA, le réglage INTERVAL varie d'une certaine durée. La valeur entrée est additionnée au INTERVAL pour atteindre des temps différents pour l'intervalle entre deux coups qui se succèdent. Comme pour le INTERVAL, ce réglage a une mesure de 0.05 secondes. Le INTERV ALEA maximal est de 1.00 seconde. Un réglage sur 0 signifie que aucun temps d'attente aléatoire n'est ajouté au temps d'attente. Par

exemple, quand le INTERVAL est de 1.00 seconde et le INTERV ALEA de 0.20, des temps d'attente entre 1.00 et 1.20 seraient possibles. Le robot pourrait donc choisir entre les temps suivants: 1.00; 1.05; 1.10; 1.15 ou 1.20 seconde.

L'utilisation d'un INTERV ALEA permet de trouver plus difficilement un rythme et il est plus difficile de prévoir où la balle est jouée. Cela contraint le joueur d'être toujours en position d'attente entre deux coups et d'être en position uniquement après l'éjection de la balle. Tenez compte du fait que, plus élevé est le INTERV ALEA, moins le TEMPS et COMPTEUR peuvent être justes. Cela est dû au fait que le temps entre les balles ne peut plus être calculé de manière exacte, car l'intervalle entre les balles change constamment. Vous pouvez choisir 1, 2 ou toutes les trois fonctions aléatoires simultanément. La combinaison de toutes les 3 entraîne des balles imprévisibles. On peut conseiller de choisir des fonctions aléatoires de manière contrôlée. Insérez les fonctions aléatoires uniquement en petites étapes, après que vous ayez atteint une certaine constance sans les fonctions aléatoires. Dès que vous avez amélioré votre technique, vous pouvez commencer à insérer successivement plus de fonctions aléatoires, afin de simuler un vrai match. Dans le mode NORMAL, le touche Test(✓) jaune est utilisé pour jouer une ou plusieurs balles, afin de tester les réglages. Appuyez une fois sur le bouton Test (✓) et le chiffre 1 apparaît sur l'écran de visualisation. Après quelques secondes, une balle est jouée en fonction des réglages. Quand vous appuyez et maintenez le bouton Test (✓), le chiffre augmente d'unité en unité sur l'écran de visualisation, jusqu'à ce que vous relâchiez ce dernier. Alors, le nombre de balles jouées sera en fonction de ce chiffre. Veuillez tenir compte que les balles testées ne reflètent pas les réglages aléatoires choisis (position aléatoire ou intervalle aléatoire) »

MODE EXERCICES (TOUS LES MODÈLES)

```

NORMAL
EXERCICES
PC
REGLAGE

```

Le mode EXERCICES vous permet de choisir parmi 64 exercices qui sont déjà programmés sur le robot. Choisissez le mode EXERCICES dans le menu principal, puis vous optez pour EXERCICES et appuyez sur OK. Dans le mode EXERCICES, vous trouvez deux pages de fonctions. Les 64 exercices ont été choisis judicieusement, pour proposer des exercices variés, adaptés à tous les niveaux de jeu et montrer la réalisation des exercices, pour entraîner le jeu de jambes, les liaisons coup droit/revers, les services et remises et l'attaque sur balle haute et balle coupée. Pour chaque exercice, un diagramme est présenté page 22. On peut conseiller de poser ces diagrammes à côté de la table, quand vous avez opté pour le mode EXERCICES, afin de pouvoir choisir de manière précise un exercice adéquat. Ces diagrammes donnent aussi des renseignements au sujet des gestes

que le joueur doit effectuer lors de l'exercice. De plus, ils renseignent sur le type de spin et le réglage de l'angle d'inclinaison de la tête du robot. vous pouvez également constituer votre propre diagramme de jeu, en téléchargeant un diagramme vierge de la partie téléchargement de la page www.newgy.com, en l'imprimant et en l'annotant »

Conseil : vous pouvez déjà constituer de nouveaux exercices, en changeant simplement le réglage MAIN. Si vous êtes par exemple droitier et que vous avez choisi DROITE, l'exercice 52 vous propose deux revers et un coup droit. Si vous permutez de DROITE à GAUCHE, l'exercice vous propose deux coup droit et un revers.

Le reste est à garder, sauf sous EXERCICE#1, dans le deuxième paragraphe, il faut changer le numéro des pages : ancienne version voir page 16 et voir page 15 deviennent nouvelle version voir page 17 et 16.

EXERCICE #	01
SPIN	TOP
ANGLE D INC	02.0
AJUST INT	000%↓

Les trois premières lignes de chaque exercice sont prévues pour les réglages. Ces réglages peuvent uniquement être modifiés si un nouveau exercice a été choisi. Appuyez sur le touche Plus (+) pour choisir un exercice avec un numéro ID élevé et le bouton Moins (-) pour un exercice avec un numéro plus petit. Dès qu'un exercice a été choisi, vous devez vérifier que le spin (voir page 16) et l'angle d'inclinaison (voir page 15) ont été réglés correctement, avant de démarrer l'exercice. Si cela n'a pas été effectué, l'exercice ne se déroulera probablement pas correctement et les rebonds sur la table diffèrent de ceux prévus par l'exercice. En ce qui concerne le réglage de la tête du robot, l'inclinaison indiquée n'est pas toujours précise. C'est pourquoi, nous conseillons que, si les balles ne rebondissent pas exactement au point précis, d'essayer d'abord de modifier légèrement l'angle d'inclinaison du robot, pour voir si vous pouvez résoudre le problème. Par exemple, si un exercice débute par un service court, et que le service atterrit très souvent dans le filet, modifiez légèrement le réglage de la tête du robot, de sorte que le service soit toujours court mais n'atterrisse plus dans le filet.

EXERCICE #	01
SPIN	TOP
ANGLE D INC	02.0
AJUST INT	000%↓

avec la fonction AJUST INT, on peut augmenter ou diminuer le temps d'attente entre chaque balle. La valeur peut être réglée entre -100% jusqu'à +900% par étapes de 10%. Comme le INTERVAL est réglé en pourcentage, des exercices avec un temps d'attente différent peuvent se dérouler correctement à l'intérieur d'un même exercice. Les joueurs qui sont capables d'évoluer sur plusieurs niveaux, peuvent choisir le même exercice, sans réécrire à nouveau l'exercice. Par exemple, supposons qu'un exercice a un INTERVAL d'une seconde entre la première et la deuxième balle et un INTERVAL de 0.80 seconde entre la

deuxième et troisième balle. Si le AJUST INT est augmenté de 10%, le premier INTERVAL est alors de 1.1 seconde et le deuxième de 0.88 seconde. L'exercice se déroule alors plus lentement, ce qui signifie que le joueur dispose de plus de temps entre les échanges. À l'opposé, supposons que le AJUST INT est diminué de -10%, alors le premier INTERVAL n'est plus que de 0.90 seconde et le deuxième est de 0.72 seconde. Cela signifie que l'exercice se déroule plus rapidement. Excepté les 5 exercices pour débutants, les exercices sur votre robot sont destinés à simuler de vrais échanges de balles. Cela signifie que les temps d'attente ont été choisis, pour correspondre approximativement à des conditions de jeu actuelles de deux joueurs lors d'un échange de balles. Si le jeu vous paraît trop rapide, augmentez le AJUST INT de sorte que vous puissiez jouer plusieurs minutes sans problème. Votre ambition devra être de régler peu à peu et systématiquement le AJUST INT près de 0. Dès que vous pouvez suivre la vitesse lors d'un exercice, ayez l'ambition de régler l'exercice plus rapidement que lors d'un jeu réel, en entrant une valeur négative pour le AJUST INT. En suivant le principe d'un effort progressif et soutenu, vous pourrez rendre plus rapide les différentes phases d'un mouvement.

Il en résulte que vous pourrez réagir plus rapidement lors d'échanges de balles réels et peut-être, vous serez, à l'avenir, le partenaire de jeu dominant, parce que vous êtes peut-être plus rapide que votre adversaire.

AJUST VITESSE	0↑
REPETITIONS	0000
TEMPS	0:00:00

Le AJUST VITESSE augmente ou diminue la VITESSE BALLE, réglée lors d'un exercice. Les valeurs varient de -9 à +9. Pour chaque balle de l'exercice, la valeur s'ajoute à la VITESSE BALLE. Quand, par exemple, un exercice comprend deux balles, une avec une VITESSE BALLE de 14 et une autre avec 16. Si la VITESSE BALLE est réglée sur +2, la VITESSE BALLE de la première balle est alors de 16 et celle de la deuxième est de 18. Quand elle est réglée sur -2, la vitesse de la première balle diminue à 12 et celle de la deuxième à 14. Le réglage de la VITESSE BALLE devra être utilisé avec parcimonie, surtout pour des exercices qui proposent à la fois des balles courtes et des balles longues. Si pour des exercices de ce genre on augmente la vitesse, la balle courte serait probablement trop basse et la balle longue ne toucherait plus la table. En diminuant la vitesse, la balle courte se retrouverait probablement dans le filet et la balle profonde atterrirait au milieu de la table. Le AJUST VITESSE est surtout à conseiller pour des exercices qui n'ont qu'une VITESSE BALLE. Pour ces exercices, les balles atterrissent à la même hauteur sur la table. Vérifiez les réglages (voir page 10), pour voir si toutes les balles sont jouées à la même hauteur. Diminuez le AJUST VITESSE pour que les balles soient plus courtes et augmentez la vitesse, pour obtenir des balles plus profondes. La fonction AJUST VITESSE est aussi très pratique quand elle est utilisée en combinaison avec l'angle d'inclinaison. Quand l'angle d'inclinaison indiquée entraîne une trajectoire plus élevée de la balle que ce que vous aviez souhaité, vous modifiez tout simplement l'angle d'inclinaison vers le bas et utilisez un AJUST VITESSE plus élevé de sorte que la balle atterrisse, avec

la profondeur escomptée sur la table. Cela fonctionne le mieux pour des exercices dont la VITES BALLE est la même durant tout l'exercice.

AJUST VITESSE	0↑
REPETITIONS	0000
TEMPS	0:00:00

REPETITIONS est comparable à COMPTEUR dans le mode NORMAL. Cette fonction stoppe automatiquement l'éjection des balles, après que le nombre de répétitions réglées soit terminée. Par exemple, quand celle-ci est réglée sur 5 et que l'exercice comprend 3 balles, le robot proposera 5 fois l'exercice (15 balles en tout) jusqu'à son arrêt. Un réglage sur 0 annule aussi cette fonction et les exercices ne peuvent uniquement être stoppés si vous appuyez sur le bouton Arrêt/Départ (■/▶). Quand un exercice est arrêté (en appuyant sur le bouton Arrêt/Départ (■/▶) avant que les REPETITIONS sont sur 0, l'exercice de la répétition est de nouveau repris, pour lequel on a appuyé sur le bouton Arrêt/Départ (■/▶). Par exemple, quand REPETITIONS est réglé sur 5 et que l'exercice est stoppé au milieu de la troisième répétition, l'exercice reprend au début de la troisième répétition car ce dernier n'était pas encore complètement achevé, lors de son interruption.

AJUST VITESSE	0↑
REPETITIONS	0000
TEMPS	0:00:00

La fonction TEMPS termine un exercice automatiquement quand le temps réglé s'est écoulé. Comme dans le mode NORMAL où le TEMPS est combiné avec le COMPTEUR, le TEMPS est lié au REPETITIONS. Vous pouvez diminuer ou augmenter le TEMPS peu à peu, en fonction du temps nécessaire pour une répétition complète de l'exercice. Par exemple, quand on nécessite 5 secondes pour la répétition complète d'un exercice, on peut régler le temps par étapes de 5 secondes. Quand un exercice présente des temps d'attente variés, l'ajustement devient moins précis. Vous trouverez d'autres indications au sujet de la fonction TEMPS (pour le mode NORMAL) page 8.

MODE PC (TOUS LES MODÈLES)

NORMAL
EXERCICES
PC
RÉGLAGE

Le mode PC est toujours utilisé quand vous souhaitez connecter votre robot à votre PC Windows®, afin de pouvoir lire des exercices de la boîte de commande, ou d'écrire sur la boîte de commande et pour laisser défiler des exercices directement sur votre PC. Ce mode consiste en une seule page.

MODE PC
CONNECTER A PC
DEMARRER RP.2.PC
CONCEVER EXERCICE

Dès que cette dernière apparaît sur l'écran de visualisation, vérifiez, s'il vous plaît, que votre PC est connecté correctement par interface au dos de la boîte de commande. Cette connexion standard est expliquée en détails page 28. Après avoir établi cette connexion, démarrez votre PC puis, votre programme RP2 PC qui peut être téléchargé de la page internet Newgy.com. Après le démarrage du RP2 PC de votre Robo-Pong soit vous pouvez le télécharger de la page internet newgy.com. Après avoir démarré le programme, il faut attendre quelques secondes avant que la connexion à la boîte de commande ne soit établie. (Un peu de patience!). Dès que c'est le cas et que le démarrage de routine est terminé, la connexion est confirmée et apparaît une information en bas sur l'écran. Dès que la connexion est confirmée des deux côtés, le programme du robot peut être utilisé, pour lire de la boîte de commande, pour pouvoir écrire sur la boîte de commande et pour laisser défiler les exercices directement du PC. Quand vous voulez quitter le mode PC après la connexion, le petit crochet disparaît à nouveau et vous devez rétablir la connexion pour pouvoir revenir au mode PC, en utilisant l'instruction Connexion automatique. Vous trouverez des informations complémentaires à ce sujet dans la partie programme Robo-Soft (page 28). Tenez compte s'il vous plaît du fait qu'une connexion entre votre PC et la boîte de commande n'est pas nécessaire, si vous ne souhaitez uniquement ouvrir, retravailler ou sauvegarder des exercices qui se trouvent sur le disque dur de votre PC (ou sur un disque dur externe, connecté à votre PC). Une connexion est uniquement nécessaire si vous pouvez communiquer avec la boîte de commande au sujet du programme du robot. Le bouton Test (✓) jaune n'a pas de fonction qui soit liée au mode PC.

MODE RÉGLAGE (TOUS LES MODÈLES)

Normal
Exercices
PC
RÉGLAGES

Le mode RÉGLAGE donne accès à des réglages de routine, à des réglages de l'utilisateur et à des priorités personnelles. Il comprend deux pages. Nous conseillons de noter ces réglages. Quand vous actualisez l'initialisation de la valeur standard ou quand vous adaptez les réglages aux réglages de l'usine, ces réglages sont effacés. Le fait de les noter vous épargne du temps, au cas où vous devriez encore une fois entrer ces valeurs.

CONTRASTE	15
MAIN	DROITE
LANGUE	FR
OSCILL	CALIB 25↓

Avec la fonction CONTRASTE, on peut adapter l'écran à la lumière. On peut effectuer un réglage de 0 à 30. Le réglage de l'usine est de 15 et fonctionne pour la plupart des cas. L'utilisateur

12p eut néanmoins rendre l'écran plus clair ou plus sombre, en changeant la valeur. La diminution de la valeur rend l'écran plus clair, une augmentation de la valeur rend plus sombre. Si pour ce réglage, une des deux valeurs extrêmes est choisie, il se peut que l'écran soit tout à fait noir ou que aucune information ne peut être affichée. Mais, en réglant l'angle de vue et/ou l'intensité de la lumière qui croise l'écran, vous serez capable de reconnaître des lettres et/ou des chiffres. Choisissez les valeurs qui puissent convenir et vous satisfaire

CONTRASTE	15
MAIN	DROITE
LANGUE	FR
OSCILL CALIB	25↓

MAIN est un des réglages les plus intelligents du nouveau robot digital. L'utilisateur peut ainsi choisir la main dominante de sorte que les exercices en revers et en coup droit se déroulent correctement. Les réglages disponibles sont Droite (réglages de l'usine) ou Gauche. Choisissez le réglage qui correspond le mieux à votre main dominante. La plupart des exercices sont écrits pour des droitiers car ils représentent la majorité des joueurs. Ce commutateur permet aux gauchers d'utiliser des exercices qui ont été écrits pour des droitiers, sans que ces derniers soient obligés d'être réécrits. Nous conseillons que tous ces exercices soient écrits pour droitiers, afin que ce réglage fonctionne correctement. La fonction MAIN ne concerne que les exercices du mode EXERCICES ou directement du PC vers le mode PC. Elle ne concerne pas le mode NORMAL.

CONTRASTE	15
MAIN	DROITE
LANGUE	FR
OSCILL CALIB	25↓

La fonction LANGUE permet le choix de la langue souhaitée, pour afficher le menu et les informations. Les langues suivantes sont disponibles: EN (anglais), DE (allemand), FR (français), ES (espagnol), CN (chinois), JP (japonais). Le réglage d'usine est EN. Après avoir choisi la langue souhaitée, le fait d'appuyer active une autre fonction dans cette langue et toutes les informations montrées sur l'écran de visualisation, sont affichées dans cette langue. Quand le menu est affiché dans une langue qui ne peut pas être lue, une autre langue peut être choisie, en utilisant la fonction spéciale: choix d'une langue (voir page 14).

CONTRASTE	15
MAIN	DROITE
LANGUE	FR
OSCILL CALIB	25↓

OSCILL CALIB est utilisé pour le réglage précis de la position 10 vers la ligne médiane de la table (voir page 7 pour d'autres informations). Dès que la position 10 est réglée exactement vers la ligne médiane, les autres positions sont automatiquement bien réglées. Les valeurs de 00 à 50 peuvent être réglées. Le réglage d'usine est de 25. L'augmentation de la valeur entraîne un rebond de la balle plus à gauche et une diminution un rebond plus à droite. Pour vérifier que l'oscillation devra être bien réglée, mettez le spin sur top spin et l'angle d'inclinaison sur 8. Puis vous appuyez une fois sur la touche jaune. Le robot joue alors 5 balles. Observez de près le rebond de ces 5 balles par rapport à la ligne médiane. Si toutes les balles atterrissent près de la ligne médiane, aucune modification n'est nécessaire. Par contre, si les balles atterrissent constamment à droite de la ligne médiane, vous diminuez le OSCILL CALIB jusqu'à ce que les 5 balles rebondissent le long de la ligne médiane. De la même manière, vous augmentez le OSCILL CALIB si les balles du test atterrissent constamment à gauche de la ligne médiane. Il est normal que les balles rebondissent légèrement à droite ou à gauche de la ligne médiane. Par exemple, si les balles rebondissent toujours sur la ligne médiane et à droite de celle-ci, augmentez les OSCILL CALIB, afin de faire déplacer le rebond légèrement à gauche. Avant de modifier les OSCILL CALIB, vous devez vérifier que le robot est placé correctement au milieu de la table. La barre de support au milieu du plateau de soutien triangulaire (Nr 5 page 47) doit former une ligne avec la ligne médiane de la tabl

SONDE CALIB	10↑
ALARME CALIB	10
VITESSE CALIB	10
255 255 255	

SONDE CALIB corrige les erreurs lors de la réception des balles. Modifiez le réglage de l'usine uniquement si vous pouvez exclure toutes les autres causes citées ci-dessous. Le sensor de balles (# 40, image H, page 46) remarque quand une balle devrait être éjectée et il est responsable pour le comptage exact des balles. Quand votre robot commence par éjecter deux balles simultanément, n'éjecte aucune balle alors qu'il devrait le faire ou hésite juste avant l'éjection de la balle, il se pourrait éventuellement que le capteur de balles devra être réglé. Les valeurs varient de 0 à 20, la valeur d'usine étant de 10. La diminution de la valeur accélère une position de la balle dans le canal à balles, de sorte que la balle est "remarquée" plus tôt. Une augmentation de la valeur conduit à une reconnaissance plus tardive de la balle. Il faudrait diminuer la valeur quand le robot n'éjecte aucune balle, alors qu'il devrait le faire ou qu'il hésite apparemment trop souvent, avant d'éjecter les balles. Augmentez la valeur, quand souvent deux balles sont

éjectées au lieu d'une. Avant de modifier **SONDE CALIB**, vous devez vérifier que toutes les autres causes sont à exclure (problème voir 4, page 41). Un retard occasionnel avant l'éjection de la balle est normal, mais ne devrait pas se reproduire trop souvent. Il provient du mécanisme de réception quand la réception d'une balle n'a pas fonctionné et que par conséquent la roue de réception est accélérée directement pour compenser cette perte. Il en résulte un court retard, avant que le mécanisme de réception ne puisse compenser cette erreur. Une raison fréquente pour une réception ratée de la balle est qu'il n'y a pas assez de balles avant le mécanisme de réception. Mettez plus de balles pour éviter cela. Quand plusieurs balles ne sont pas en contact avec les pattes collectrices de balles (# 46, image I page 46), aucune balle ne pourra être réceptionnée. Cela ressemble à un réglage erroné du senseur de balles mais la vraie raison est tout simplement qu'il n'y a pas assez de balles avant le mécanisme de réception qui, de ce fait, ne peut pas travailler correctement ou il existe une autre raison qui empêche les balles de rouler jusqu'au mécanisme de réception. Une autre raison d'un dysfonctionnement du capteur de balles pourrait être que le levier en acier, se trouvant au senseur n'est pas assez introduit dans le canal à balles. Le levier doit être bien introduit dans le canal, de sorte que aucune balle ne puisse y passer sans activer le senseur. Si nécessaire, vous devez courber prudemment le levier en direction du canal à balles, pour que les balles soient reconnues correctement. Des balles d'une taille inadaptée peuvent aussi engendrer ce défaut. Vérifiez s'il vous plaît que toutes les balles ont un diamètre de 40 mm (voir page 17, l'utilisation du stoppeur de balles 2 pour vérifier le diamètre). Pour les modèles 2055 et 1055, vous ne pouvez pas utiliser des balles de 38 mm. Une autre cause qui est à l'origine d'une double éjection des balles est un ressort d'éjection de balles cassé (# 58, page 44). Quand cette pièce est cassée, manquée ou est tordue, elle est probablement responsable du problème et cette pièce devra être remplacée avant que le **SONDE CALIB** ne soit réglé. Le réglage de l'angle d'inclinaison inférieur à 1 peut également être à l'origine d'une double éjection. Quand toutes les autres causes sont exclues, vous réglez **SONDE CALIB**, en réglant la tête du robot sur backspin et l'angle sur 7. Puis vous appuyez sur la touche Test (□) de couleur jaune. Le robot commence à jouer des balles dans le filet et les balles roulent alors dans le filet récupérateur. Si les balles ne se retrouvent pas dans le filet, réglez l'angle de telle sorte qu'elles y atterrissent. Les balles sont jouées sur les positions 12 et 16. Observez de près la tête du robot, pour être sûr, qu'à chaque fois que la tête pivote sur un côté, il n'y ait qu'une balle qui soit éjectée. Il faut probablement que plusieurs balles soient éjectées, avant que le problème ne soit résolu. Appuyez sur n'importe quel bouton, pour arrêter le test. Quand **SONDE CALIB** doit être réglé, choisissez une nouvelle valeur et renouvelez le test jusqu'à ce que le problème disparaisse.

SONDE CALIB	10↑
ALARME CALIB	10
VITESSE CALIB	10
255	255 255

ALARME CALIB concerne la détection d'erreurs lors de l'alarme, suite à un engorgement de balles. Cette alarme est toujours activée quand la résistance du moteur de la réception des balles atteint un certain niveau. Il en résulte l'activation de l'alarme et de ce fait, l'alimentation du moteur est enrayée, jusqu'à ce que le problème soit résolu. Cela évite des détériorations de l'engrenage de l'apport des balles et d'autres pièces. La plupart des utilisateurs ne nécessitent jamais cette fonction et devraient de ce fait garder le réglage d'usine. Des balles trop grandes, sales ou détériorées sont la plupart du temps à l'origine du déclenchement de l'alarme. D'autres raisons sont des corps étrangers ou d'autres éléments qui perturbent l'avancée régulière des balles dans le canal à balles. L'alarme peut être réglée de sorte qu'il retentit plus tôt ou plus tard que "normal". Les valeurs varient de 0 à 20, le réglage d'usine étant de 10. Si vous souhaitez une détection d'erreurs plus élevée, vous pouvez augmenter la valeur. Si vous désirez une détection d'erreurs moins importante, vous diminuez la valeur. Une raison qui pourrait conduire à une détection d'erreurs moins élevée, serait quand les balles sont très sales et que l'alarme se déclenche de ce fait. Au lieu d'arrêter et de laver les balles, le joueur préférerait jouer avec ces balles sales. Bien que ce ne soit pas garanti, il est autorisé de réduire **ALARME CALIB** et d'utiliser des balles sales jusqu'à ce que l'on ait le temps de les nettoyer

SONDE CALIB	10↑
ALARME CALIB	10
VITESSE CALIB	10
255	255 255

VITESSE CALIB est utilisée pour un réglage précis de la **VITESSE BALLE**. Pour que des exercices qui ont été écrits sur un autre robot se déroulent aussi correctement sur le vôtre, il est important que la **VITESSE BALLE** des deux appareils soit calibrée de telle sorte que par exemple, une valeur de 15 pour les deux robots entraîne un rebond au même endroit. Ce problème apparaît la plupart du temps chez des robots usés ou plus vieux. Les valeurs varient de 0 à 20, le réglage d'usine étant de 10. L'augmentation de la valeur entraîne une vitesse balle plus élevée. La diminution de la valeur entraîne une vitesse moindre. A ce sujet, il existe cependant une limite supérieure — Des balles avec une vitesse de 25 ou plus ne sont pas concernées par le **VITESSE CALIB**. Ne croyez donc pas qu'une augmentation de cette valeur entraîne des vitesses maximales. **VITESSE BALLE 30** est déjà réglé pour le maximum du moteur et pour l'électronique qui le contrôle. Donc un réglage de 20 du **VITESSE CALIB** et l'utilisation de **VITESSE BALLE 30** ne rend pas la balle plus rapide. Il est indéniable que le robot

fonctionnerait moins bien, pourrait mener probablement aussi à une erreur de surtension et de ce fait le moteur de la vitesse balle serai arrêté. VITESSE CALIB devrait être l'ultime possibilité, quand toutes les autres possibilités n'arrivent pas à résoudre le problème. Si les balles ne sont pas placées correctement, vous devez tout d'abord vérifier que le robot est en position horizontale et que l'angle de la tête du robot a été bien réglé.

Comme nous l'avons déjà évoqué précédemment, le méca nisme de réglage de l'angle n'est pas tout à fait exact. Ainsi, un réglage de l'angle n'est pas absolu mais à considérer comme norme générale. Normalement, le seuil de tolérance est de # 0,25. Par exemple, l'angle indiqué est de 8, la tolérance que l'on peut accepter pour ce réglage est de 7.75 jusqu'à 8.25. "Des problèmes de vitesse" peuvent souvent être résolus grâce au réglage de l'angle. Une raison fréquente pour une VITESSE BALLE réduite est que la roue d'éjection et/ou le bloc d'engrenage sont sales. De la saleté sur ces deux pièces peut souvent entraîner une diminution sensible de la VITESSE BALLE. Nettoyez régulièrement ces pièces pour obtenir des vitesses élevées. Vous trouverez des conseils pour le nettoyage page 37. Pour utiliser VITESSE CALIB, vous devez concevoir un modèle de 15,24 x 15,24 cm. Un modèle se trouve page 27, mais au lieu de découper celui-ci, nous vous conseillons d'en faire une photocopie que vous utiliserez. Puis vous suivez les instructions de ce dernier.

FONCTIONS SPECIALES (TOUS LES MODELES)

Il existe 4 fonctions spéciales qui peuvent être sollicitées, en appuyant sur une combinaison particulière de touches de la boîte de commande: (1) choix de la langue, (2) évacuation des balles, (3) diagnostic personnel, (4) retour aux réglages d'usine. Toutes les fonctions spéciales sont déclenchées, en appuyant et en maintenant la touche OK/MENU jusqu'à ce que l'écran soit vide. Puis, vous relâchez la touche OK/MENU et peu de temps après, l'écran devient complètement noir. Alors, vous appuyez sur une des touches fléchées grises, comme précisé ci-dessous. Choix de la langue importe surtout quand le menu apparaît dans une langue que l'utilisateur ne peut pas lire. Appuyez et maintenez la touche OK/MENU jusqu'à ce que l'écran 13

devient vide et puis vous relâchez. Peu de temps après, l'écran devient complètement noir. A présent, appuyez et maintenez la touche ascendante. L'information suivante apparaît dans la langue actuellement choi

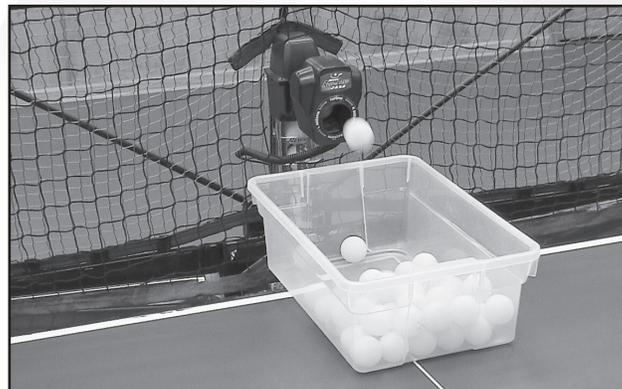
LACHEZ BOUTON
QUAND VOTRE
LANGUE APPARAÎT

A présent, toutes les langues défilent, et par intervalles courts apparaît toujours une langue. Quand votre langue souhaitée apparaît, relâchez la touche ascendante et l'affichage sur l'écran de visualisation reste dans cette langue.

pour quitter les fonctions spéciales, appuyez n'importe quel bouton pour retrouver le fonctionnement normal.

L'EVACUATION DES BALLEES est utilisée quand

vous désirez enlever le plus rapidement possible les balles du panier du robot² ou du seau¹. Cela est normalement le cas quand le joueur désire entraîner les services et qui, de ce fait, va sortir toutes les balles du robot, pour les mettre dans un seau. Avant de se servir de cette fonction, prenez un panier en plastique de taille moyenne (disponible dans les grandes surfaces ou grandes surfaces de matériaux de construction). Si vous possédez un caddy du robot il est pratique si le panier peut être placé dans le caddy



Placez le panier de balles en plastique sous la tête du robot. Puis vous appuyez et maintenez la touche OK/MENU jusqu'à ce que l'écran soit vide. Puis, vous relâchez à nouveau. Quand l'écran est complètement noir, vous appuyez la touche fléchée vers le bas. L'information suivante apparaît alors

DECHARG BALLEES
PANIER DE BALLEES
A PLACER SOUS
LA TETE DU ROBOT

Peu de temps après, les balles tombent les unes après les autres de la tête du robot dans le récipient placé en-dessous. Assez rapidement, toutes les balles qui se trouvaient dans le panier de balles² ou dans le seau¹ sont à présent dans ce récipient. Posez le récipient sur la table ou dans le caddy du robot, du côté où le service est effectué. A présent, vous entraînez votre service et vous utilisez le filet récupérateur pour collecter les balles. La fonction DIAGNOSTIC PERSONNEL est utilisée pour la détection d'erreurs. En principe, cette fonction doit être utilisée uniquement en consultant un technicien du service qui peut interpréter correctement les codes. Tout d'abord, revenez toujours aux réglages d'usine (décrit par la suite), avant d'utiliser la fonction diagnostic personnel. Pour l'activer, vous suivez la même démarche, décrite précédemment, afin que l'écran soit noir. Puis, vous appuyez sur la touche Plus (+). L'écran affiche l'information suivante et fait apparaître une suite de chiffres dans la dernière ligne

SYSTEME TEST
CODE ERREUR
AU TECHNICIEN
0123456789

Notez cette combinaison de chiffres et transmettez-la au technicien. Ces codes pourront servir au technicien lors de la détection d'erreurs. REVENIR AUX REGLAGES D'USINE peut être pratique quand vous supposez qu'un des réglages pose problème au robot. Revenir aux réglages d'usine signifie que toutes les valeurs de chaque fonction sont réglées aux réglages d'usine. Ceci est une fonction pratique, si vous pensez que votre robot ne fonctionne plus correctement et cela devrait toujours se produire, avant que vous ne téléphoniez à la hotline du service. Parfois le problème se résout alors tout seul. Pensez, s'il vous plaît, à procéder encore une fois au réglage de précision, après être revenu aux réglages d'usine, vu que chaque réglage durant ce processus est réécrit. Comme nous l'avons déjà évoqué précédemment, il est pratique de se noter toutes les valeurs, pour que ces dernières puissent être entrées encore une fois rapidement, après avoir tout rétabli aux réglages d'usine. Nous avons laissé au dos un peu de place pour que vous puissiez y noter les réglages.

Comme pour les autres fonctions spéciales, vous commencez par appuyer sur la touche OK/MENU et vous la maintenez aussi longtemps que l'écran soit vide, puis vous relâchez à nouveau la touche. Quand l'écran devient noir, vous appuyez sur la Touche

RETABLIR
LES REGLAGES
D USINE

Et peu de temps après, l'écran confirme que tout s'est bien produit.

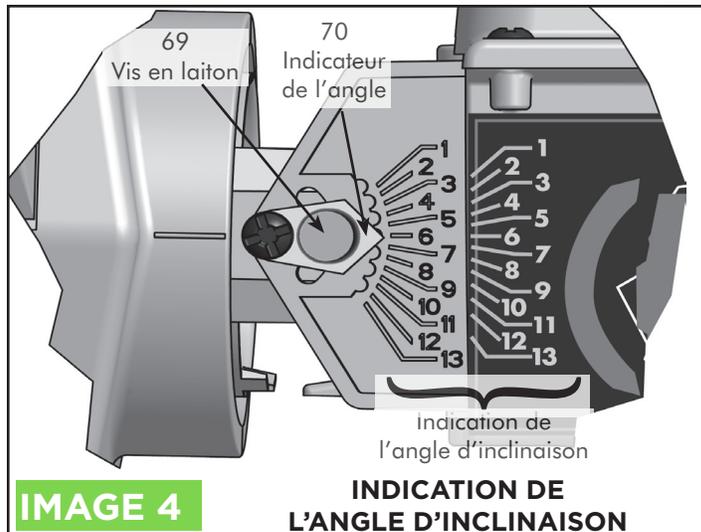
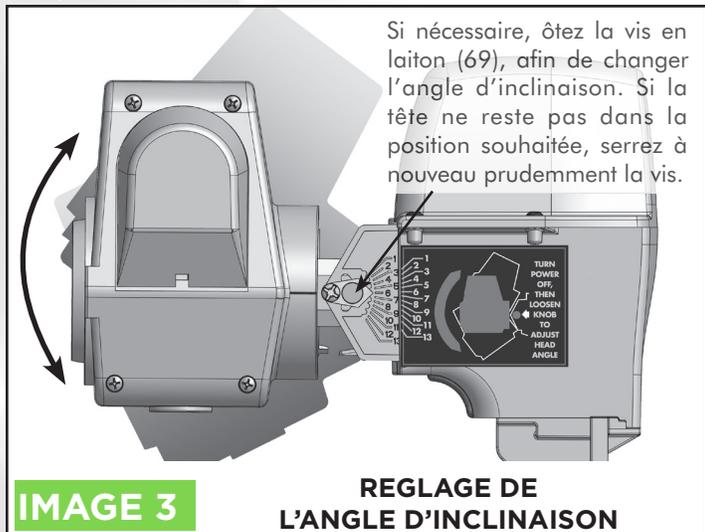
LES REGLAGES
D'USINE ONT ETE
RETABLIS

Quelques secondes plus tard, apparaît l'information ci-dessus sur l'écran de visualisation et le système est de nouveau réactivé, puis vous êtes automatiquement conduit à la page 1 du mode NORMAL

LA TRAJECTOIRE DE BALLE (TOUS LES MODÈLES)

La trajectoire de balle est réglée, en changeant l'angle de la tête du robot. L'angle peut être réglé librement. Avec le plus petit réglage (1), la balle rebondit tout d'abord du côté de la table où se trouve le robot, saute au-dessus du filet, avant d'atterrir du côté du joueur (comme pour le service). Avec le réglage le plus élevé (13), la balle rebondit tout de suite du côté du joueur, en effectuant une courbe élevée (comme lors de la défense haute). Pour modifier la trajectoire de balle, vous ôtez la vis en laiton à droite de la tête du robot, puis vous basculez la tête du robot dans la position souhaitée. Si la tête est dans sa position souhaitée, vous serrez à nouveau prudemment celle-ci (voir image 3). Pour régler l'angle d'inclinaison, se trouvent à côté de la vis en laiton, les chiffres 1 – 13 (voir image 4). Ces données ne sont pas tout à fait exactes, de

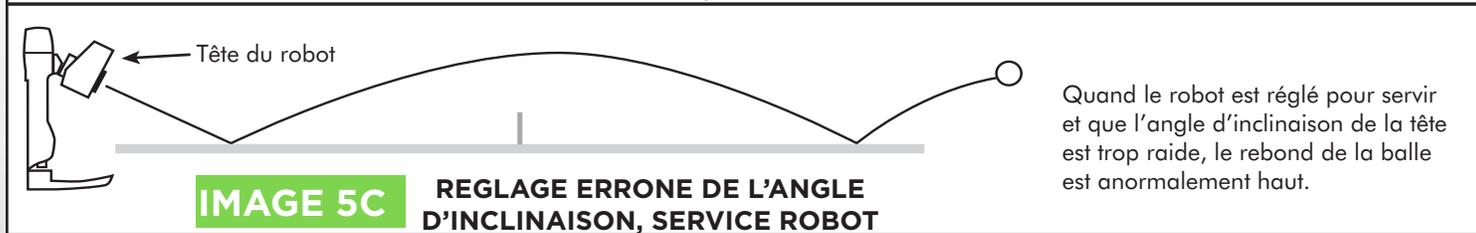
sorte que vous ne devez pas toujours modifier ce réglage, quand un certain angle d'inclinaison est fixé à l'avance. Attention: Ne modifiez JAMAIS l'angle quand la tête est en mouvement. Si vous ne respectez pas cette instruction, des pièces peuvent se casser et vous ne pouvez plus bénéficier de la garantie. Le réglage de la trajectoire est directement lié à la vitesse de balles. Si la tête est réglée de sorte que la balle rebondit tout d'abord du côté du robot (robot "service" — voir images 5C & 5D), la vitesse maximale est de 11 – 13. Si on augmente la vitesse de balles, le réglage de l'angle de la tête du robot doit être plus élevé de sorte que la balle atterrisse tout d'abord du côté de la table du joueur (robot "retour" — voir images 5A & 5B). Si on augmente encore la vitesse de balles, effectuez un réglage plus bas de l'angle, pour éviter que la balle soit jouée au-delà de la table.



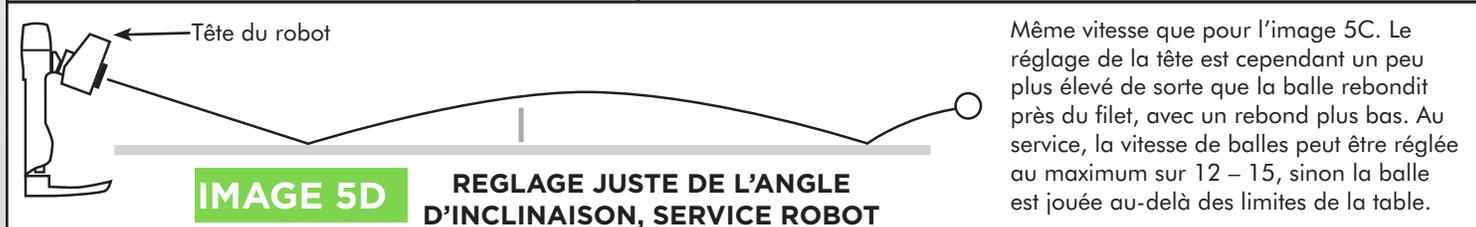
L'angle d'inclinaison est trop élevé. De ce fait, la balle est jouée au-delà de la table.



Même vitesse que pour l'image 5A, la tête est réglée plus bas de sorte que la balle va rebondir sur la table.



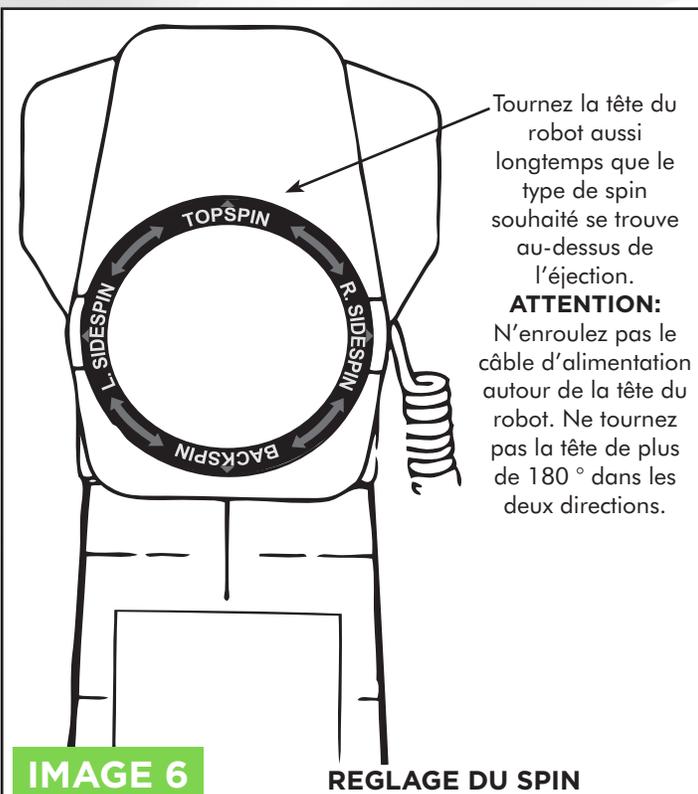
Quand le robot est réglé pour servir et que l'angle d'inclinaison de la tête est trop raide, le rebond de la balle est anormalement haut.



Même vitesse que pour l'image 5C. Le réglage de la tête est cependant un peu plus élevé de sorte que la balle rebondit près du filet, avec un rebond plus bas. Au service, la vitesse de balles peut être réglée au maximum sur 12 – 15, sinon la balle est jouée au-delà des limites de la table.

SPIN (TOUS LES MODÈLES)

Avec votre Robo-Pong, toutes sortes de spin peuvent être simulées. Top spin et rotation arrière peuvent être combinés avec du sidespin et peuvent être choisis facilement. Pour choisir un type de spin, vous tournez tout simplement la tête jusqu'à ce que le type de spin apparaisse au-dessus de l'éjection (voir image 6). Pour des spins combinés, vous tournez la tête jusqu'à ce qu'une flèche se trouve au-dessus de l'éjection. Par exemple, quand la flèche se trouve entre topspin et R. Sidespin, le robot va éjecter une balle qui comprend les deux variantes de spin. Quand la flèche se situe entre Backspin et L. Sidespin, le robot va jouer une combinaison de Backspin et de L. Sidespin. Avant que ne soit évoqué comment retourner une balle avec du spin, il est important de savoir que votre robot est capable de simuler un joueur professionnel de tennis de table, avec des revêtements à picots intérieurs. Chaque balle éjectée possède un peu de spin. Pour apprendre comment jouer une balle avec du spin, ou retourner une balle avec du spin de l'adversaire (ou du robot), il est important d'utiliser la bonne raquette avec des revêtements à picots intérieurs ou extérieurs de qualité. Quand vous utilisez un picot sec ou une raquette avec du papier en verre, vous êtes limité techniquement et vous ne pouvez pas jouer tous les coups techniques. Chaque spin a des effets différents sur la balle et sur sa réaction quand elle entre en contact avec la raquette. Dans la partie qui suit, nous évoquerons quelques aspects qui vous permettront de retourner les différents types de spin. Vous trouverez des informations complémentaires à ce sujet dans votre Newgy Robo-Pong training Manual, que vous pouvez télécharger sous newgy.com (uniquement en anglais). Le vrai secret consiste à bien choisir l'angle de la palette de votre raquette, lors du retour de balles. Chaque spin peut être retourné facilement avec un peu de pratique, si votre raquette possède l'angle requis. Vous devez déjà opter pour cet angle optimal dès le départ de votre geste et le garder jusqu'à la fin du mouvement. Evitez donc de modifier l'angle de la palette de votre raquette durant le geste (voir image 7).

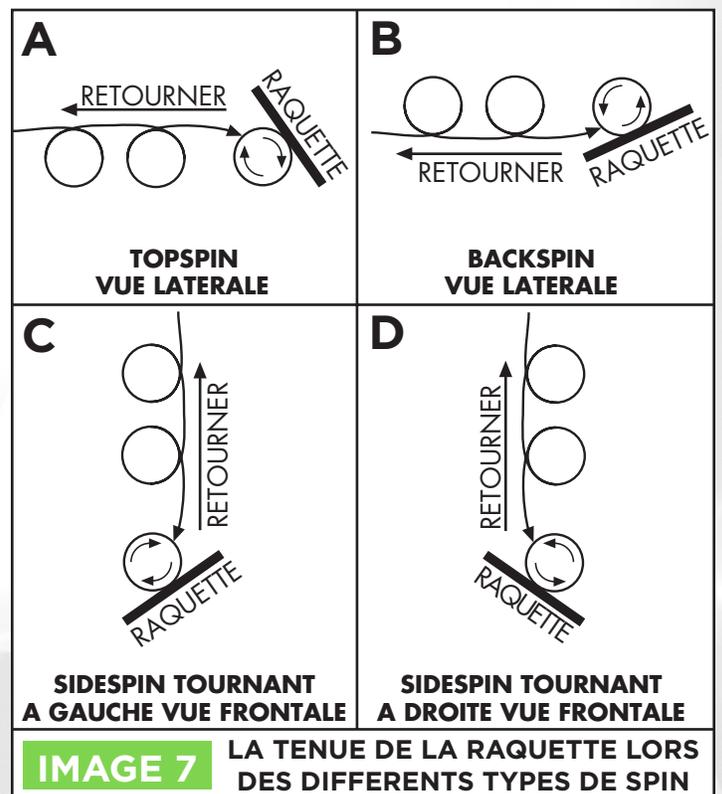


Topspin abaisse la trajectoire de la balle. Quand vous retournez un top spin, la balle va rebondir de votre raquette en partant vers le haut. Pour maîtriser le top spin, vous devez refermer la palette de votre raquette et toucher la balle dans sa partie supérieure, entre le Pôle Nord et l'Equateur (voir image 7 A)

Backspin (Coupe) fait remonter un peu la trajectoire de la balle. Quand vous voulez retourner cette balle, elle aura tendance à atterrir dans le filet ou même directement sur la table. Pour compenser cela, il faut ouvrir la palette de votre raquette (le côté de la raquette avec lequel vous voulez jouer pointe vers le haut) et vous devez toucher la balle dans sa partie inférieure, entre le Pôle Sud et l'Equateur (voir image 7 B)

Sidespin fait dévier la trajectoire de la balle sur le côté. Un sidespin qui tourne sur la gauche laisse rebondir la balle de votre raquette vers la droite, un sidespin qui tourne à droite le contraire à gauche. Pour compenser cela, vous devez positionner votre raquette sur le côté. Pour un spin de gauche, vous devez toucher la balle sur le côté droit; pour un spin de droite, vous devez toucher la balle sur son côté gauche (voir images 7C & 7 D)

Les spins combinés possèdent les caractéristiques des deux types de rotation, cependant un peu moins prononcées que pour un effet pur. Pour compenser un top spin avec un sidespin tournant à droite, vous devez fermer la palette de votre raquette et la positionner, en même temps, un peu latéralement, puis toucher la balle dans sa partie supérieure à gauche. A l'inverse, vous devez ouvrir votre raquette, la positionner latéralement, puis toucher la balle dans sa partie inférieure à droite, pour une balle coupée, combinée avec un sidespin tournant à gauche. Un réglage plus élevé de la touche VITESSE BALLES à la boîte de commande (voir page 7), permet de produire plus de spin, il faut cependant réduire l'angle de l'éjection des balles par rapport au filet. Si le réglage de la touche VITESSE BALLES est plus élevé, la vitesse et le spin augmentent à chaque fois. Par exemple, il n'est pas possible de régler le robot de telle sorte qu'il joue une balle lente avec beaucoup de spin. De plus, la vitesse maximale d'une balle coupée est de 15 - 17, vu que la coupe fait remonter la trajectoire de la balle. la vitesse maximale d'une balle coupée est de 15 - 17, vu que la coupe fait remonter la trajectoire de la balle.



STOPPEUR DE BALLE (UNIQUEMENT 2055)

Le Robo-Pong 2055 est livré avec deux butoirs de balles. Ces derniers ont trois fonctions: (1) ils maintiennent les balles dans le bac collecteur de balles quand le robot est plié pour le transport, (2) ils évitent que les balles n'arrivent dans le bac collecteur de balles quand on veut ôter le corps du robot et (3) ils servent à mesurer, afin de vérifier que les balles ont la taille requise. Pour les fonctions 1 et 2, les stoppeurs de balles sont fixés en haut au bac collecteur. S'ils ne sont pas utilisés, ils sont placés dans les fixations sur le côté du bac collecteur (voir image 8). Pour préparer le robot au pliage ou au transport, vous ôtez les butoirs de balles de leurs positions, en soulevant légèrement l'auge à balles (voir image 10). Puis vous pressez toutes les balles dans le bac collecteur et vous placez les stoppeurs de balles dans les fentes de fixation (voir image 9). Pour la fonction 2, vous pressez les balles dans une des tiges collectrices de balles et vous la sécurisez, à l'aide d'un des butoirs de balles, de sorte qu'elles ne peuvent pas rouler dans le bac collecteur de balles. Les balles ne dérangent plus et vous pouvez tout simplement ôter les deux vis à papillon et la rondelle de soutien et enlever le corps du robot. Les cavités du stoppeur de balles servent au contrôle des balles. La cavité a un diamètre de 40,6 mm exactement, ce qui représente le plus grand diamètre possible pour une balle de tennis de table. N'utilisez pas de balles de 38 mm, de 44 mm ou d'une autre taille que 40 mm. La cavité sert aussi à vérifier la rondeur et la taille des balles. Si vous estimez qu'une balle n'est pas tout à fait ronde ou trop grande (quand des balles bouchonnent dans le robot), vérifiez cela, à l'aide des deux cavités du butoir de balles. Tournez la balle à l'intérieur de la cavité, afin de vérifier le diamètre. A chaque tour, le diamètre devra être correct. La balle devra juste entrer dans la cavité, sans y rester coincée. Il est possible aussi qu'une balle soit trop petite. Dans ce cas, il existe un vide entre la balle et le bord de la cavité.

Conseil : Contrôlez que les balles en plastique comporte le marquage 40+. Elles sont arrivées sur le marché en 2014 et leur diamètre dépasse de 0,5 mm celui de la balle moyenne en celluloïd (40mm).

Au départ, les balles de tennis de table ont été fabriquées à partir de celluloïd. Les balles en plastique ont un marquage de 40+, au lieu de 40 pour les balles en celluloïd. Quand vous vous servez du butoir de balles pour vérifier la dimension de la balle, il devrait y rester beaucoup plus de place pour les balles en celluloïd que lors de la vérification des balles en plastique.

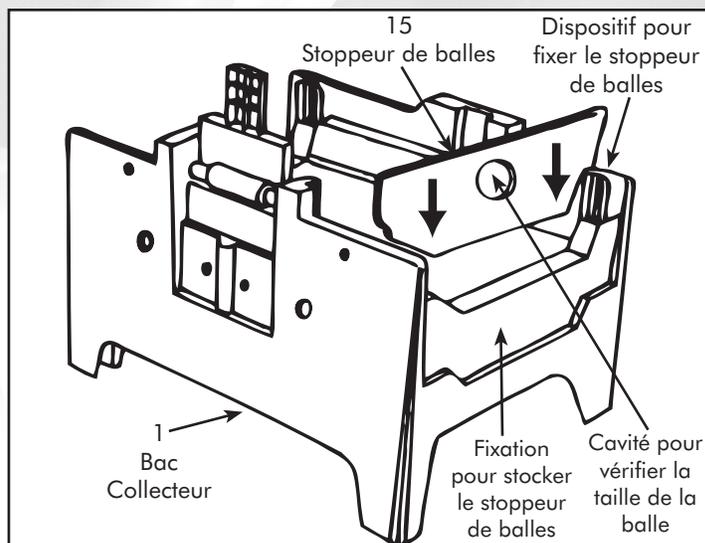


IMAGE 8 STOPPEUR DE BALLE & BAC COLLECTEUR (UNIQUEMENT 2055)

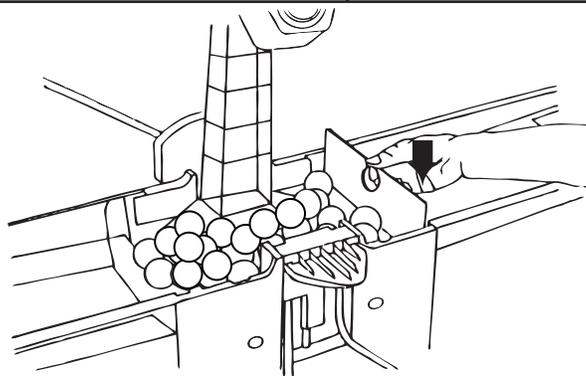


IMAGE 9 FIXER LE STOPPEUR DE BALLE (UNIQUEMENT 2055)

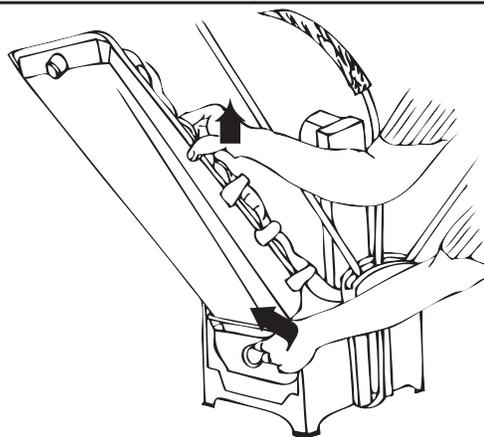


IMAGE 10 ENLEVER LE STOPPEUR DE BALLE (UNIQUEMENT 2055)



Tournez la balle dans la cavité, pour vérifier sa rondeur. On doit pouvoir tourner la balle facilement dans n'importe quelle position.

IMAGE 11 VERIFICATION DE TAILLE DE BALLE A L'AIDE DU STOPPEUR DE BALLE (2055)

PLACEMENT DU ROBOT ET DE LA BOITE DE COMMANDE (TOUS LES MODÈLES)

Vous pouvez varier l'utilisation de votre robot, en le positionnant sur la table ou derrière celle-ci. Le 1055 est placé normalement au bord de la partie supérieure de la table, en position 1 – 4 (image 12). Mais, on peut aussi le placer dans le caddy du robot et derrière la table, comme pour les positions 5 et 6. En règle générale, le 2055 est placé au milieu du bord de la table, en position 5. On peut cependant le placer aussi dans le caddy du robot, comme le 1055. Plusieurs positions présentent des avantages certains alors que d'autres entravent les fonctions du robot. Grâce aux différentes positions, on peut simuler un grand nombre d'angles et de trajectoires possibles. Ainsi, on se rap-proche de très près d'un jeu de tennis de table réel. Les para-graphes suivants proposent des explications complémentaires à ce sujet.

Position 1 — Le robot est droit sur la table, à l'endroit où la ligne médiane et la ligne de fond se croisent. Ceci est la seule position sur la table où la portée de l'oscillateur du 1055 est tout à fait exacte (voir image 2, page 7). C'est aussi la position de départ souhaitée quand le 1055 est monté pour la première fois.

Position 2 — Le robot se trouve au fond dans le coin gauche, diagonalement à la surface de jeu. Dans cette position, l'oscillateur du 1055 joue les balles sur le côté droit de la surface de jeu. Cette position est privilégiée pour des attaques du coup droit de droitiers ou des contre-topspins en coup droit.

Position 3 — Le robot se trouve au fond dans le coin droit, diagonalement à la surface de jeu. Dans cette position, l'oscillateur du 1055 joue les balles sur le côté gauche de la surface de jeu. Cette position convient parfaitement à un entraînement en revers/revers d'un droitier.

Position 4 — Un robot dans cette position a l'avantage de pouvoir jouer à la fois des balles rapides et des balles lentes car il se trouve plus près de l'endroit où la balle va rebondir. Quand la touche VITES BALLE est réglé sur 1, la balle arrive très lentement avec très peu de spin mais pourtant assez longue pour être jouée. Quand VITES BALLE est réglé sur 30, la vitesse de la balle est très élevée et l'angle de l'impact correspond à un coup terminal classique. Par contre, l'amplitude de l'oscillateur est réduite, comparée à la position au fond de la table, comme pour les positions 1 – 3. Cette position est similaire à la position d'éjection des balles que la plupart des entraîneurs utilisent lors de l'entraînement au panier de balles.

Position 5 — C'est la position usuelle du 2055 quand celui-ci est monté avec un filet de rattrapage des balles normal. Dans cette position, le 1055 devra être monté dans le caddy du robot. La portée de l'oscillateur du 2055 et du 1055 sont idéales dans cette position.

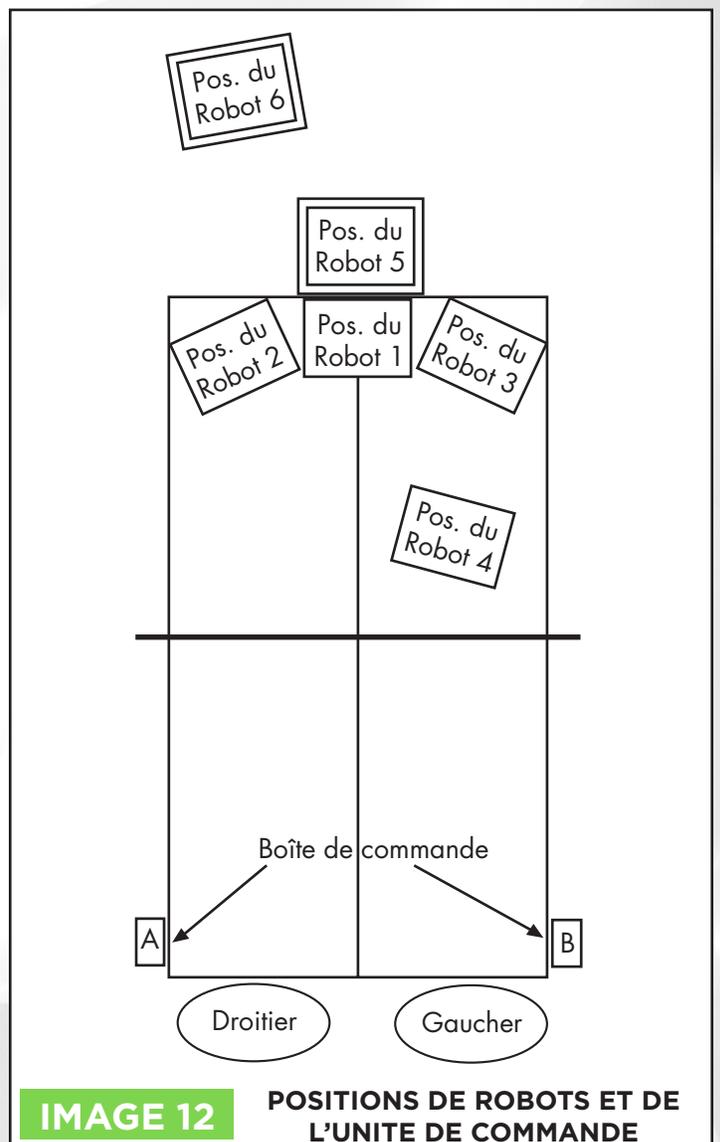
Position 6 — Quand ils sont montés dans le caddy du robot, les deux modèles peuvent être déplacés librement. Le caddy du robot permet aussi de modifier vers le haut ou vers le bas la hauteur du robot. Ceci est un moyen formidable pour simuler des coups à mi-distance, comme par exemple, une forte coupe, un top spin ou des balles hautes. Malheureusement, les programmes d'oscillation

ne sont pas adaptés pour ces positions de jeu et le filet de rattrapage gêne aussi. De plus, vous devez acheter une rallonge. Ainsi, l'unité de commande reste à la portée du joueur.

Ces positions ne sont que des options parmi d'autres. Mais elles vous renseignent sur les avantages et inconvénients des différentes positions de votre Robo-Pong.

Information importante: Au cas où la zone d'oscillation pour certaines positions varierait un peu du croquis 2 page 7, vous pouvez quand même trouver le réglage adapté du levier de réglage, en faisant des essais, pour que la balle atterrisse à un endroit précis de la table.

L'image 12 montre également le placement idéal de l'unité de commande. On peut conseiller la position A pour les droitiers et la position B pour les gauchers. Le placement de l'unité de commande aux endroits prévus permet qu'elle reste à la portée de la main libre du joueur. Vu que la portée du joueur est plus grande avec son coup droit, on peut lui conseiller d'adopter une position de base, comme esquissée. La majorité des joueurs de compétition utilise le revers pour couvrir 1/3 de la table et le coup droit pour les 2/3 qui restent.



REGLAGES DIVERS (UNIQUEMENT 2055)

ADAPTATION DE LA HAUTEUR (UNIQUEMENT 2055)

Le Robo-Pong 2055 est construit de sorte qu'il se trouve à hauteur de la table, quand il est monté en bout de table. En position juste (image 13), les tiges incurvées de fixation se soutiennent sous la surface et le plateau de contact au récipient de balles est posé sur la surface. Si le robot n'a pas été monté correctement, les balles ne roulent pas automatiquement dans les tiges collectrices des balles. Si ce problème surgit, un ajustement est nécessaire. Le premier ajustement serait de niveler la surface de la table, en ajoutant des cales sous les pieds de la table, jusqu'à ce qu'elle soit tout à fait plane. Si, suite à cela, le problème n'est pas encore résolu, des ajustements au robot même sont nécessaires. Les tiges incurvées de fixation sont livrées avec 3 embouts en caoutchouc de tailles différentes et 4 rondelles d'ajustement en caoutchouc, afin d'adapter le robot à des surfaces dont l'épaisseur est différente et ainsi procéder à un nivellement au niveau de la table. Dans la partie supérieure des embouts en caoutchouc est marquée l'épaisseur du plateau pour laquelle, il est destiné. L'embout le plus long est prévu pour les tables de loisirs très fines. L'embout de taille moyenne correspond aux tables normales et les petits embouts pour des tables de compétition très épaisses (à partir de 25 mm). 4 rondelles d'ajustement en caoutchouc sont jointes à ces embouts de tailles différentes pour que l'ajustement soit plus précis. Une ou deux de ces rondelles d'ajustement (en fonction de la nécessité d'un ajustement le plus précis possible) sont introduites dans les embouts en caoutchouc, avant que ces derniers ne soient passés au-dessus des tiges incurvées de fixation. Une autre raison pour laquelle votre robot n'est pas nivelé de manière optimale est qu'il n'est pas posé correctement sur le nez d'ajustement (image 14). Vérifiez s'il vous plaît que ce dernier soit au même niveau que la surface de la table.

Conseil: Si cela est possible de modifier la moitié de table où le robot est fixé, indépendamment de l'autre côté, vous pouvez régler le plateau du côté du robot, en l'inclinant légèrement de sorte que les balles puissent rouler automatiquement vers le système de récupération des balles. Si vous changez légèrement l'angle de la table, vérifiez que vous avez ajusté les embouts en caoutchouc, comme précisé précédemment. Dans ce cas, il pourrait être nécessaire d'opter pour des embouts en caoutchouc d'une taille supérieure.

AJUSTEMENT DE LA TENSION DU FILET (UNIQUEMENT 2055)

Le système de récupération des balles devra être fixé au même niveau ou un peu en-dessous du niveau de la surface de la table. Si la tension du filet de rattrapage est trop élevée, les deux tiges collectrices de balles sont tirées dans une position légèrement en V de sorte que les extrémités des tiges collectrices des balles se retrouvent au-dessus du niveau de la table. Pour résoudre ce problème, vous devez relâcher les bandes de fixation en velcro, comme sur l'image 16, jusqu'à ce que les tiges collectrices soient de nouveau en position horizontale. Si ce réglage ne s'avère pas suffisant, vous pouvez tirer un peu sur le filet de rattrapage, en le prenant avec vos deux mains et en écartant prudemment les deux tiges du filet. Le filet de rattrapage (filet noir avec des trous plus grands, avant le filet récupérateur de balles) freine vos balles de sorte qu'un plus grand nombre de balles peuvent être attrapées. La taille des trous est un peu plus petit que le diamètre des balles.

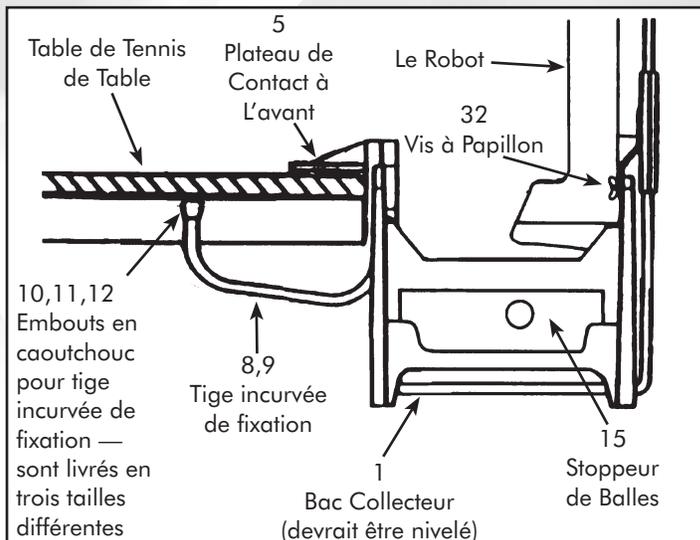


IMAGE 13

FIXATION DU BAC RECUPERATEUR (UNIQUEMENT 2055)

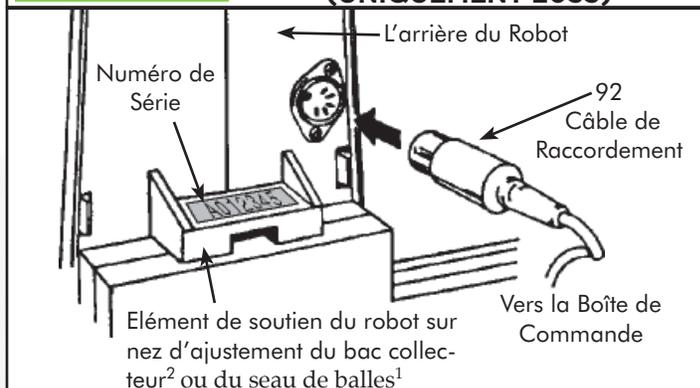


IMAGE 14

NIVELLEMENT ET NUMERO DE SERIE (UNIQUEMENT 2055)

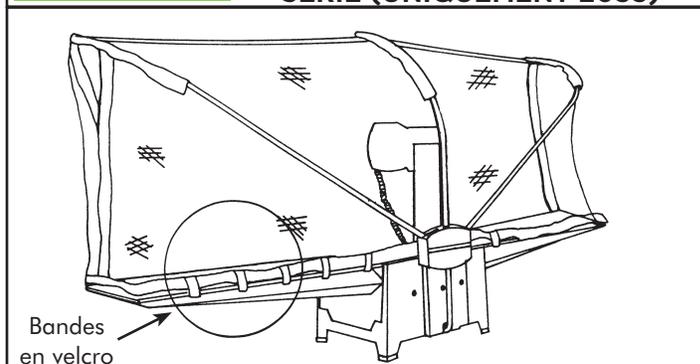


IMAGE 15

AJUSTEMENT DE LA TENSION DU FILET PRINCIPAL (2055)

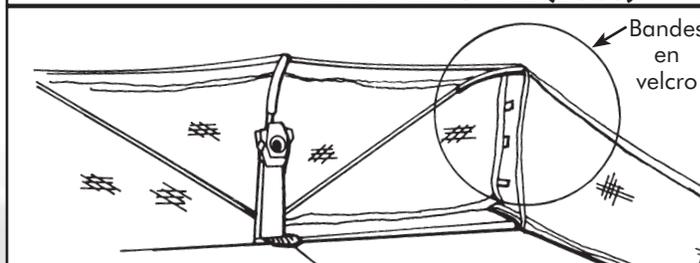


IMAGE 16

AJUSTEMENT DE LA TENSION DU FILET PRINCIPAL (UNIQUEMENT 2055)

Quand les coups sont violents, la balle traverse le filet et tombe entre ce filet et le filet de rattrapage à l'arrière dans les tiges collectrices. Ce filet de rattrapage devrait normalement être plutôt relâché, afin de renforcer l'effet du freinage. Si vous voulez entraîner des coups durs, comme des coups terminaux ou des top spins rapides, il serait souhaitable de tendre davantage le filet de rattrapage, pour attraper un plus grand nombre de balles. La tension du filet de rattrapage est réglée, en serrant ou en desserrant les fermetures en velcro latérales à ce filet (voir image 16).

Les filets latéraux couvrent les côtes de la table et guident les balles jouées dans les angles dans le filet de rattrapage à l'arrière. Les filets latéraux possèdent à leurs extrémités une bande flexible, servant à les fixer directement au filet de la table (voir image 17) ou au clip en plastique qui sera alors fixé au filet (voir image 18 C). La tension du filet latéral peut être modifiée à l'aide d'un prolongement de la bande flexible (voir image 18 B et 18 E).

Si votre filet est une construction avec une vis de serrage, vous devez guider la bande flexible du filet latéral entre les supports du filet et le filet de la table, puis vous l'accrochez derrière le support à la vis de serrage (voir image 17).

En ce qui concerne les autres constructions sans vis de serrage, vous devez utiliser le clip en plastique, livré avec le robot. Nettoyez la surface de la table, environ 5 cm le long de la ligne latérale, avant le filet avec de l'alcool isopropylique. Après le séchage, vous ôtez le film protecteur de la surface du clip et pressez fort le clip le long de la ligne latérale, à environ 2 à 3 cm du filet. L'extrémité ouverte du clip devra être la plus distante du robot (18 A). Formez un nœud au milieu de la bande flexible (18 B) et glissez la bande flexible dans le clip (18 C). Le filet latéral devra ressembler à celui de l'image 18 D.

Les bandes flexibles sont conçues de telle sorte qu'elles produisent une tension conforme aux filets latéraux. Si les filets latéraux devraient nécessiter plus de tension pour la forme correcte, alors vous pouvez réduire la bande flexible, en faisant un nœud comme sur l'image 18 B, puis vous raccrochez à nouveau le filet. Cependant, ne tendez pas trop les filets latéraux car les bacs du filet de rattrapage pourraient trop se soulever. Si par contre, vous voulez réduire la tension des filets latéraux, vous pouvez nouer la bande flexible avec un bandeau et l'allonger de ce fait (voir image 18 E)

Lors de la première installation, la construction du filet de rattrapage est encore tendue. Avec le temps, il s'élargit par contre, tout seul. Si, lors de l'installation des filets latéraux, l'espace entre le filet et la surface de jeu est trop important et que des balles peuvent s'y glisser et tomber, alors vous devez procéder à une correction manuelle, en tendant un peu moins le filet latéral.

Ce problème est montré sur l'image 19 A. Bien que le filet latéral ait bien été fixé, il reste un espace entre le bord de la table et le filet. De ce fait, la balle peut tomber de la table. Tendez le filet à cet endroit de telle sorte qu'il se trouve plus près du bord de la table (voir image 19 B).



IMAGE 17 MONTAGE DES FIXATIONS LATÉRALES AU FILET DE LA TABLE (UNIQUEMENT 2055)

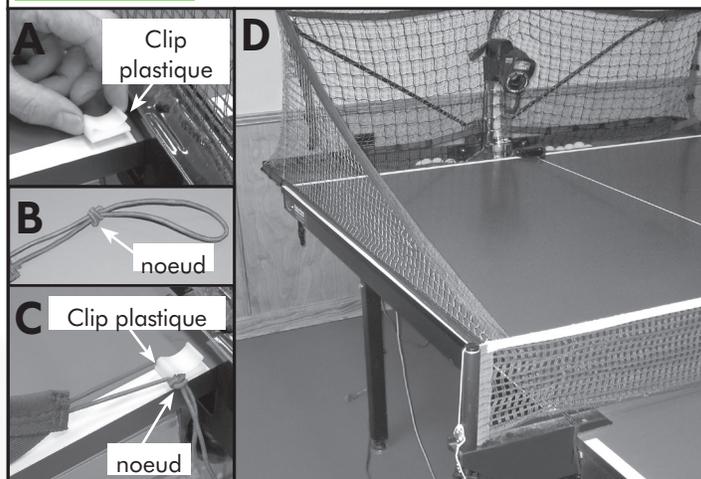


IMAGE 18 FIXATION DES FILETS LATÉRAUX AVEC LES CLIPS PLASTIQUES (UNIQUEMENT 2055)

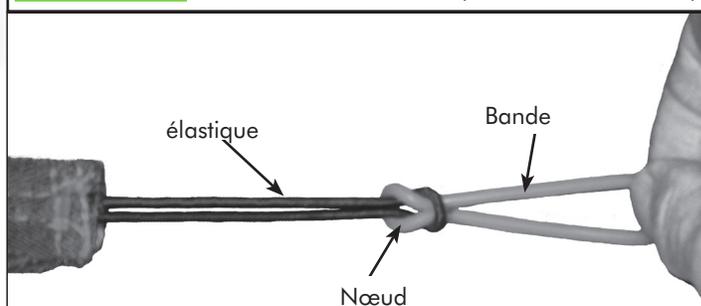


IMAGE 18E DÉSERREZ LES FIXATIONS LATÉRALES POUR DIMINUER LA TENSION (2055 UNIQUEMENT)

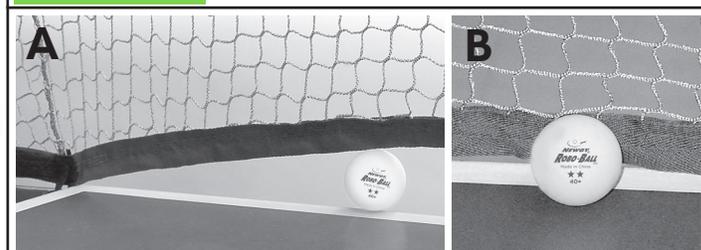


IMAGE 19 POSITION FAUSSE / JUSTE DU FILET (2055 UNIQUEMENT)

DIAGRAMMES D'EXERCICES (TOUS LES MODÈLES)

Au paragraphe Mode exercices (page 9), vous trouverez une explication concise en ce qui concerne l'accès plus rapide au 64 exercices pré-réglés. Ce paragraphe explique comment des exercices du menu sont adaptés au mode EXERCICES. Les exercices sont divisés en groupes, pour vous faciliter le choix, en fonction de votre style de jeu et de votre niveau. Ils sont les suivants:

Drill #'s	Description
1-5	Exercices pour débutants
6-15	Exercices d'un niveau intermédiaire
16-20	Exercices service-remise
21-25	Exercices balles coupées
26-30	Placement aléatoire
31-32	Exercices avec balles hautes
33-40	Exercices (figures géométriques)
41-45	Exercices (lettres)
46-50	Exercices pour débutants d'un certain niveau
51-55	Exercices d'un niveau intermédiaire plus élevé
56-60	Exercices pour joueurs d'un très bon niveau
61-64	Exercices pour joueurs professionnels

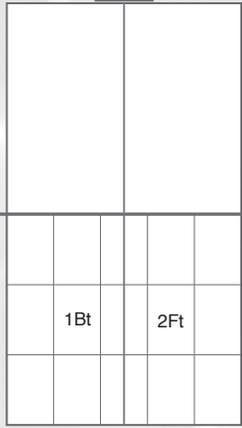
Les 32 premiers exercices (exercices # 1 – 32) sont verrouillés et ne peuvent être réécrits. Les derniers 32 exercices (exercices # 33 – 64) sont définis selon l'utilisateur et peuvent être remplacés par ce dernier. Pour modifier un exercice, concevoir un nouvel exercice ou remplacer un exercice, lisez s.v.p. le paragraphe R.P.2PC, débutant à la page 30. Les exercices 33 – 45 et quelques autres forment une lettre ou une figure géométrique

quand on relie les rebonds des balles à l'aide d'une ligne commune. Les jeunes joueurs apprennent ainsi, non seulement le tennis de table mais aussi l'alphabet ou des figures géométriques. De plus, grâce à ce schéma, on peut plus facilement retenir à quel endroit la balle suivante va rebondir. Les exercices 46 – 55 montrent comment des compétences de difficultés croissantes et régulières constituent un défi constant pour un élève et améliorent de ce fait son niveau. Les exercices 26 – 30 et quelques autres exercices montrent comment un générateur aléatoire réussit à ce que l'élève reste concentré au lieu de se contenter d'un entraînement où domine la routine. Un grand nombre d'exercices jouent les balles dans une zone médiane et avec une vitesse de balles moyenne de sorte qu'il est relativement facile de retourner les balles. Ceci est voulu pour que le joueur gagne en confiance lors des exercices. Pour atteindre un niveau supérieur ou pour rendre les exercices plus difficiles, changez tout simplement l'angle de la tête du robot, AJUST VITESSE et/ou AJUST INT. Par exemple, quand la trajectoire vous semble trop élevée, inclinez la tête du robot un peu plus vers le bas et augmentez AJUST VITESSE, pour obtenir un exercice avec une trajectoire plus basse et une vitesse de balles plus élevée. Cela fonctionne le mieux pour des exercices avec une seule vitesse de balles. Les exercices qui comprennent plusieurs vitesses de balles, comme par exemple, un exercice qui débute par un service court et une vitesse de 2 et qui se poursuit avec une balle profonde d'une vitesse de 17 est plus difficile à régler, sans que le placement risque d'être chaotique. Il vaut mieux que le R.P.2PC vous montre ce genre d'exercices (voir page 30). Tous les exercices sont écrits pour un robot 2050 qui est placé correctement au milieu du bord de la table. Vérifiez s'il vous plaît que le robot est agencé correctement sur une table qui doit impérativement être plane et que le filet est fixé de manière optimale à la table. Quelques exercices comprennent des balles qui arrivent encore juste au niveau du filet. Si le robot n'est pas agencé correctement ou que le filet est trop élevé, il se peut que la balle touche le filet et ne rebondit pas correctement. Un rebond incorrect de la balle peut être souvent corrigé simplement, en modifiant légèrement l'angle vers le haut ou vers le bas. Vérifiez que le bloc de commande est nettoyé régulièrement et que la Roue d'Éjection fonctionne avec une vitesse correcte. Les utilisateurs du Robo-Pong 1055 doivent adapter les exercices en fonction du placement du robot sur la table. La plupart des angles de la tête qui sont indiqués doivent être adaptés en fonction, vu que la tête du robot d'un 1055 est plus élevée que celle d'un 2055. Utilisez le R.P.2PC (page 30) pour les exercices existants ou écrivez de nouveaux exercices qui soient adaptés au 1055. Une méthode qui permet d'utiliser le 1055 sans trop de changements consiste à le placer dans le caddy du robot et positionner le caddy du robot derrière la table

au milieu (voir position 5, image 12 page 18). Réglez la hauteur du caddy du robot de telle sorte que l'ouverture d'éjection se trouve à environ 1m du sol. Cela correspond environ à la position de la tête du robot d'un 2055 et ainsi les exercices devraient se dérouler correctement sans trop de changements. Les diagrammes d'exercices suivants montrent au joueur le nombre de balles d'un exercice, où rebondit chaque balle et quels coups ou quelles techniques doivent être sollicités particulièrement pour cet exercice, Les diagrammes sont très pratiques et devraient se trouver près du robot lors de l'entraînement. Vous trouverez ci-dessous une courte légende utilisée pour les diagrammes:

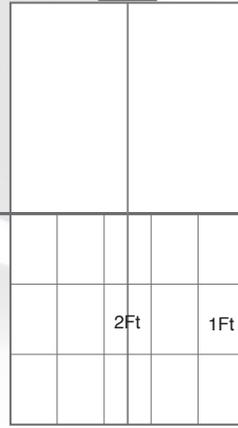
Désignation	Explication
1,2,3, etc.	L'ordre avec lequel les balles sont éjectées (1 est la première balle, 2 la deuxième, etc.).
B	Gestes du revers
F	Gestes du coup droit
F/B	Soit coup droit ou revers selon votre choix.
t	Topspin (balles hautes, contre, bloc, attaque frappée)
b	Backspin (pousser, couper, etc.)
f	Flip — un geste offensif en spin après un service court
f/b	Flip ou Poussette (selon votre choix)
c	Center — Coup droit à partir du milieu de table
w	Wide — Coup droit extrême, la balle est jouée sur la ligne latérale
so	Step Out — Jeu de jambes avec pivot. Coup droit à partir du côté revers.
!	Attention! Est utilisé quand il existe plusieurs options pour une balle précise. Par exemple, un 2Bt! et un 2Ft! signifierait attention à la deuxième balle, elle pourrait être un coup droit ou un revers et vous retournez la balle à l'aide d'un topspin.
~	Plusieurs balles sont jouées sur une position. Par exemple, 4~6Bt signifierait qu'à partir de la balle # 4, 1 à 3 balles sont jouées sur le revers, avant qu'une balle ne soit jouée à un autre endroit
~	Plusieurs balles sont jouées sur une position. Par exemple, 4~6Bt signifierait qu'à partir de la balle # 4, 1 à 3 balles sont jouées sur le revers, avant qu'une balle ne soit jouée à un autre endroit.

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 2



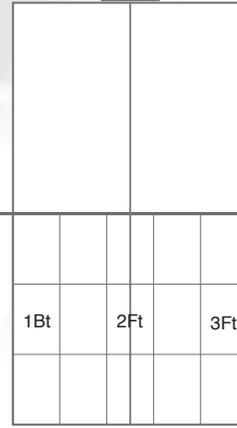
01 B-F Débutant

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 2



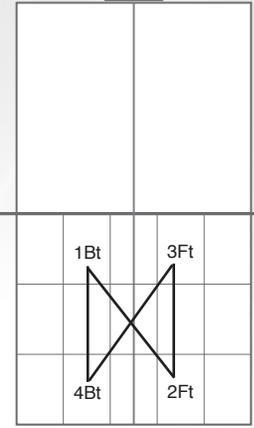
02 F-Fc Débutant

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 2



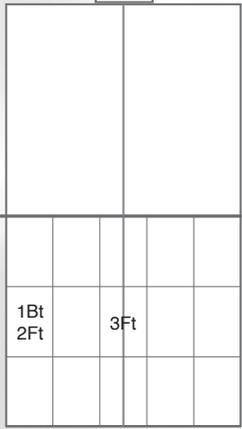
03 B-Fc-F Débutant

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 2



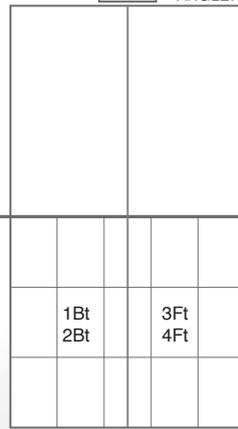
04 Sablier débutant

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 2



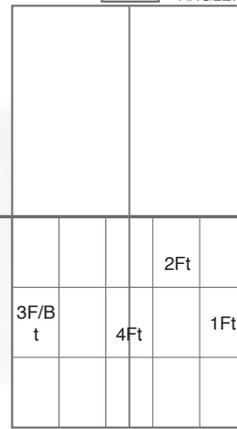
05 Falkenberg débutant

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



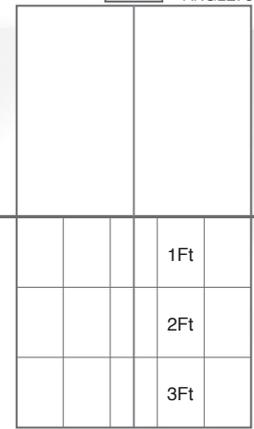
06 2B-2F

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



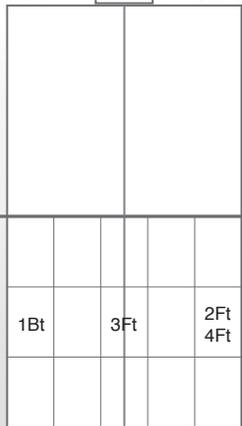
07 F-Fc-B or Fso-Fc

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



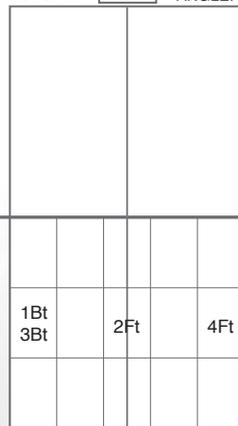
08 F Court, milieu, long

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



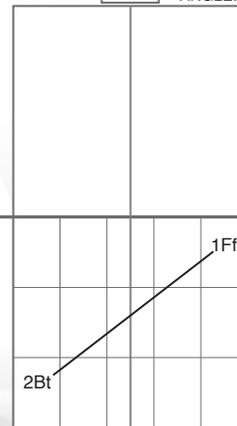
09 B-F-Fc-F

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



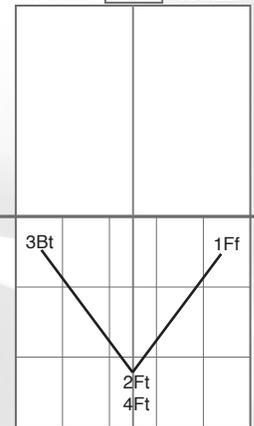
10 B-Fc-B-F

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



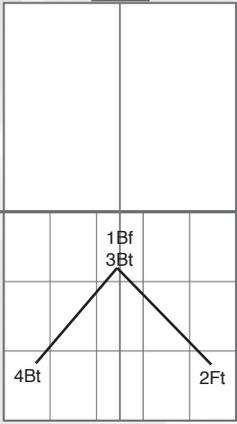
11 Coup droit croisé

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



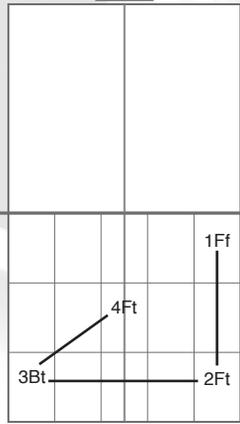
12 En V

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



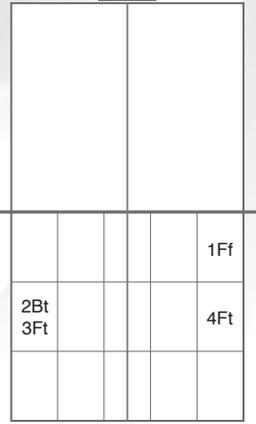
13 Toit

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



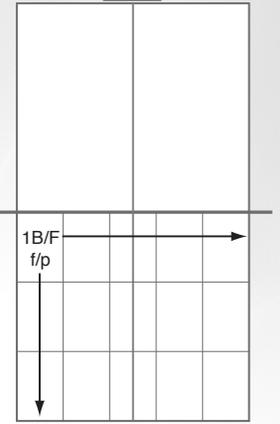
14 Crochet

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 7.5



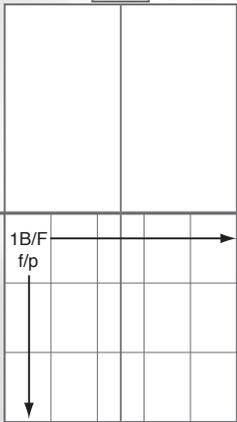
15 Falkenberg slash

COUPE ROBOTER ANGLE: 4.5



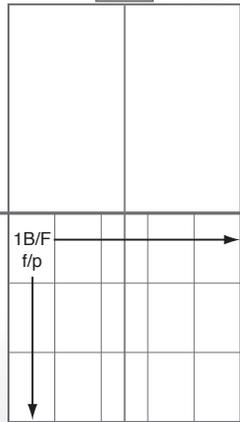
16 coupe, service, remise

COUPE CD ROBOTER ANGLE: 4.5



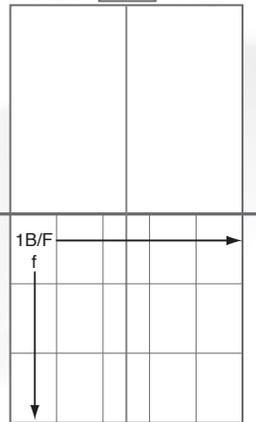
17 remise, service coupé revers

COUPE REV ROBOTER ANGLE: 4.5



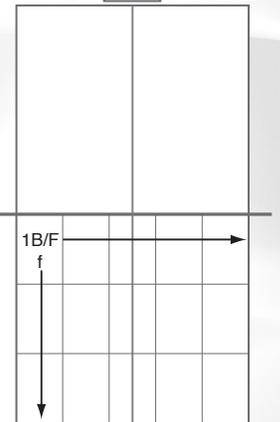
18 remise service coupé coup droit

TOP REV ROBOTER ANGLE: 4.5



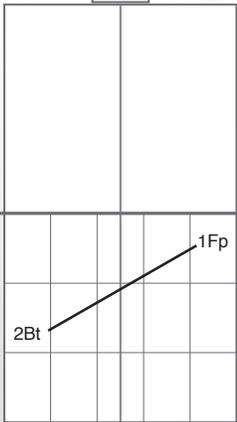
19 remise service lifté revers

TOP CD ROBOTER ANGLE: 4.5



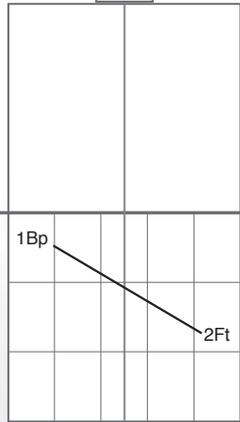
20 Top Left Serve Return

COUPE ROBOTER ANGLE: 8



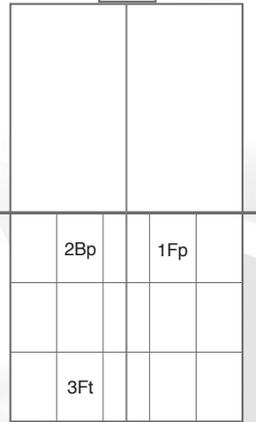
21 coup droit croisé

COUPE ROBOTER ANGLE: 8



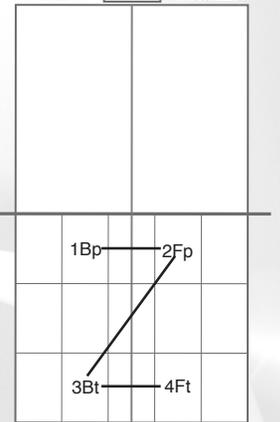
22 revers croisé

COUPE ROBOTER ANGLE: 8



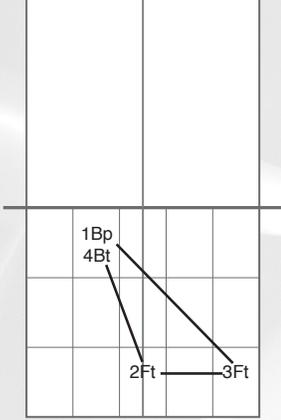
23 Fb-Bb-F

COUPE ROBOTER ANGLE: 8



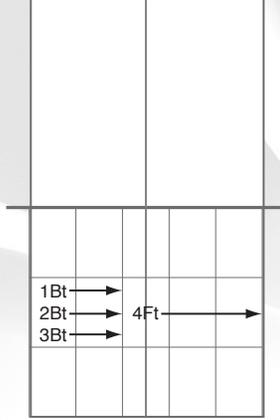
24 En Z

COUPE ROBOTER ANGLE: 8



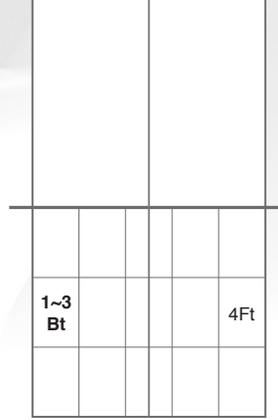
25 triangle obtus

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



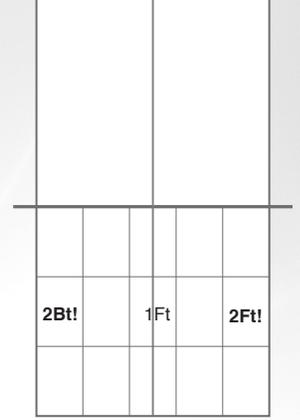
26 3B-1F aléatoire

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



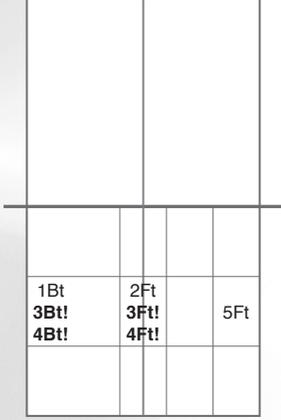
27 1~3B-1F

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



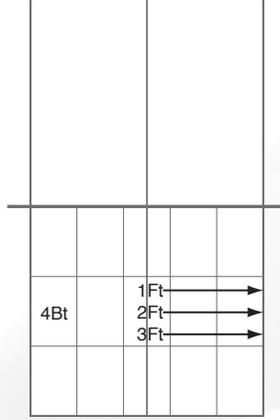
28 Fc-B or F

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



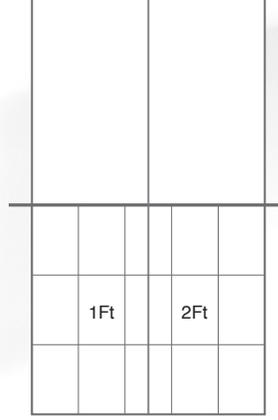
29 B-Fc-B or Fc-B or Fc-F

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



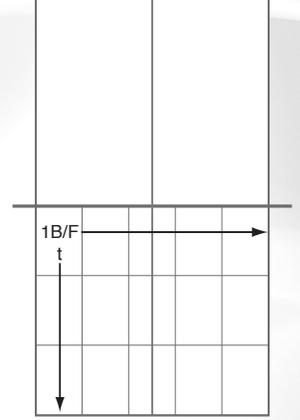
30 3F Aléatoire-B

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 13



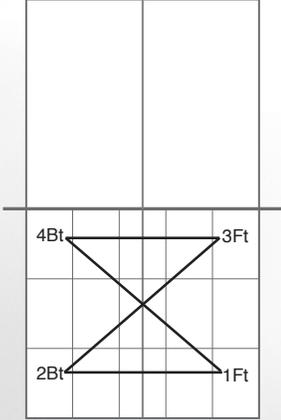
31 frappe sur balle haute1

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 13



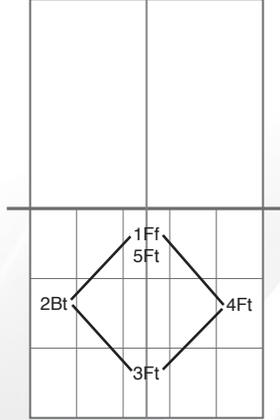
32F/B Smash Random vs High Ball

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



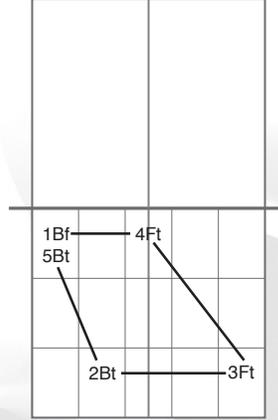
33 sablier vert

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



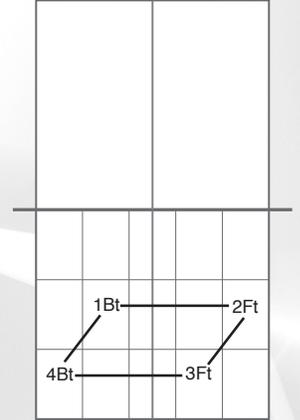
34 diamant CCW

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



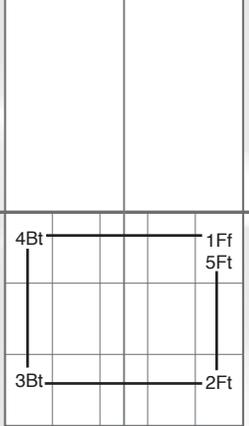
35 trapèze CCW

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



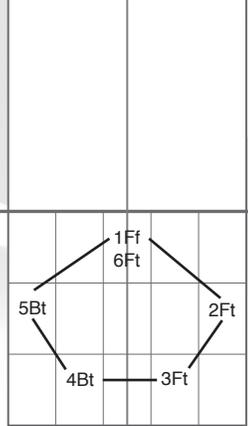
36 parallélogramme CW

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



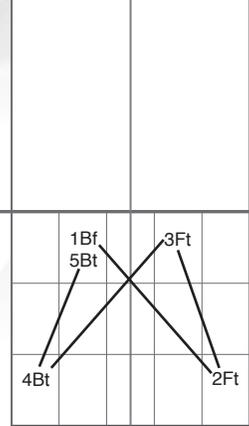
37 rectangle CW

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



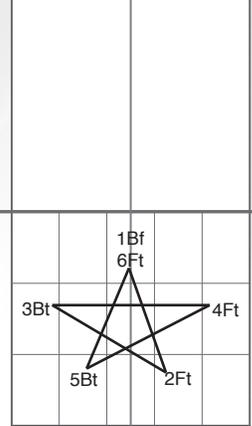
38 pentagone CW

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



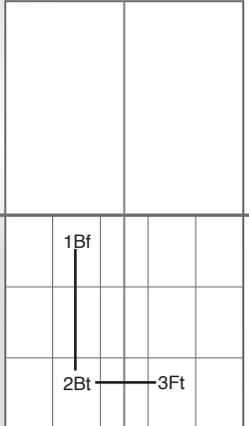
39 anti-parallélogramme

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



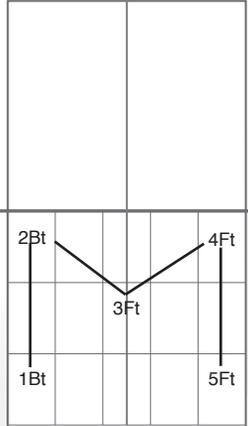
40 étoile

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



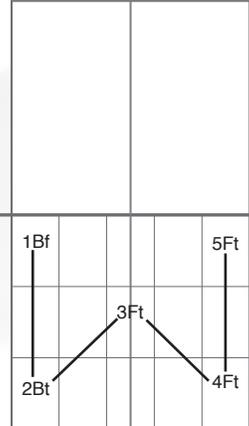
41 en L

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



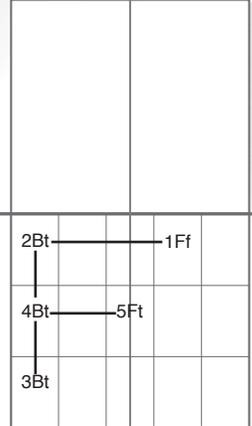
42 en M

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



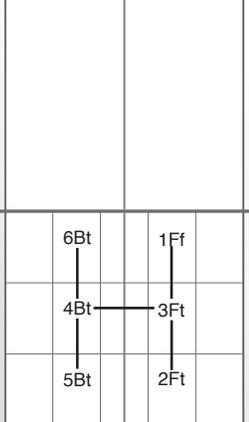
43 en W

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



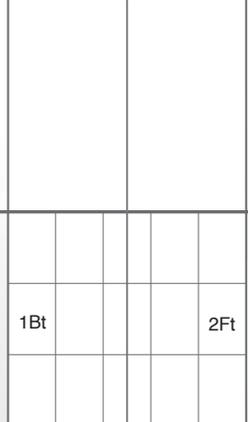
44 en F

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



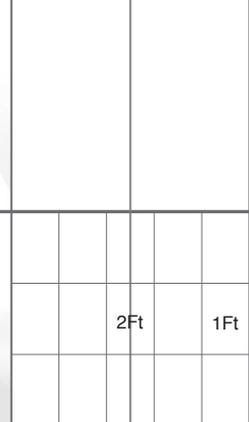
45 en H

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



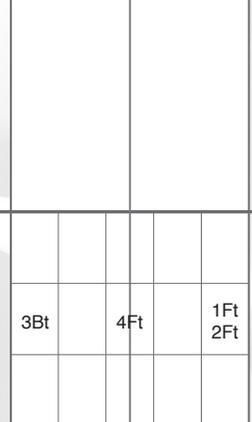
46 B-F

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



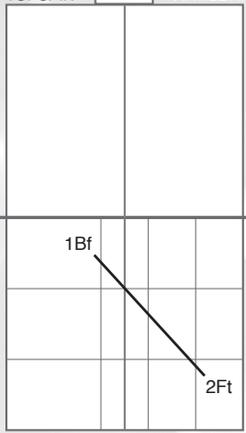
47 F-Fc

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



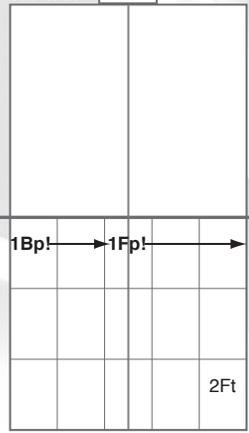
48 2F-B-Fc

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



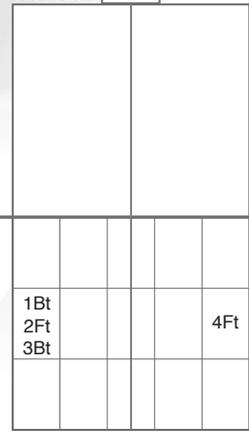
49 revers croisé

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



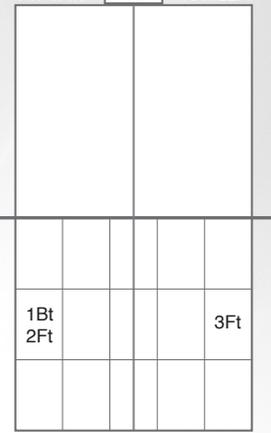
50 Bb or Fb
aléatoire-F

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



51 B-Fso-B-F

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



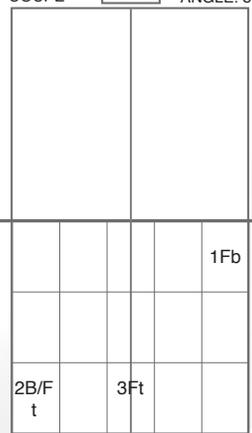
52 Falkenberg

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



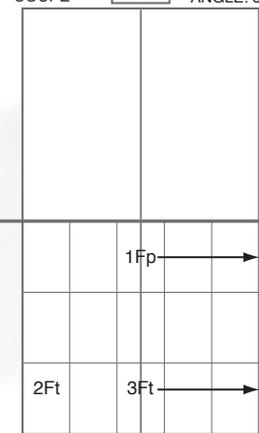
53 B-Fso-B-F or B

COUPE ROBOTER ANGLE: 8



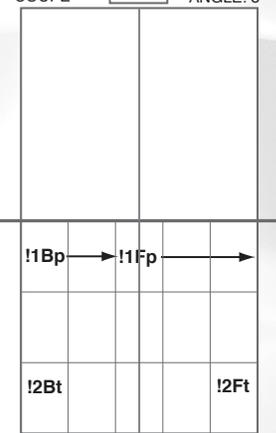
54 Fb-B or Fso-Fc

COUPE ROBOTER ANGLE: 8



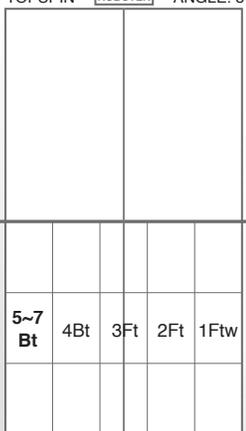
55 Fb aléatoire-B-F
aléatoire

COUPE ROBOTER ANGLE: 8



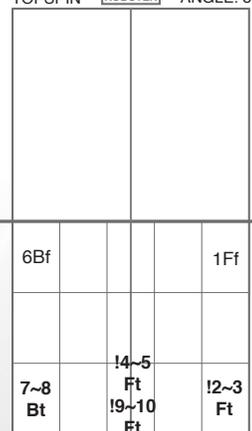
56 Bb or Fb
aléatoire-B or F

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



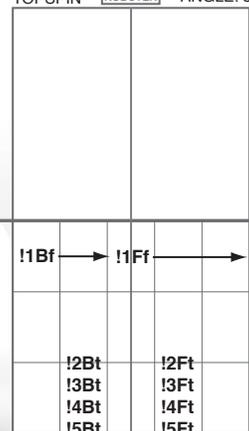
57 Fw-F-Fc-B-
1~3Bw

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



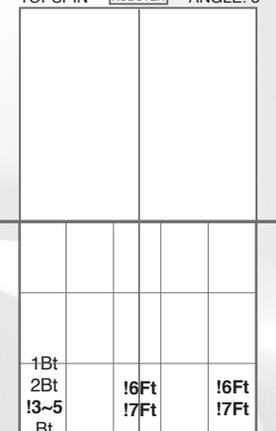
58 Ff-1~2F-1~2Fc-
Bf-1~2B-1~2Fc

TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8

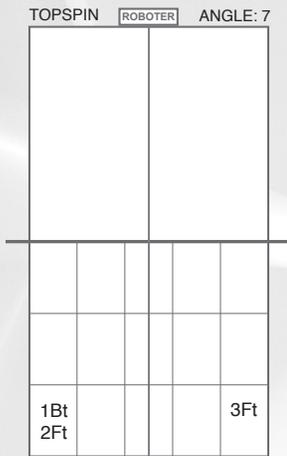


59 B or Ff
aléatoire-B or FB
or F-B or F-B or F

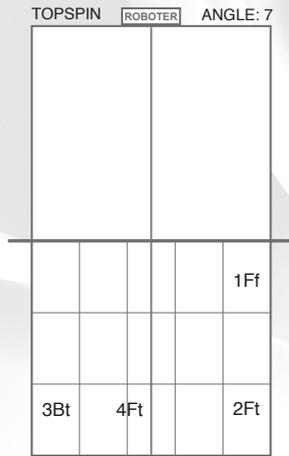
TOPSPIN ROBOTER ANGLE: 8



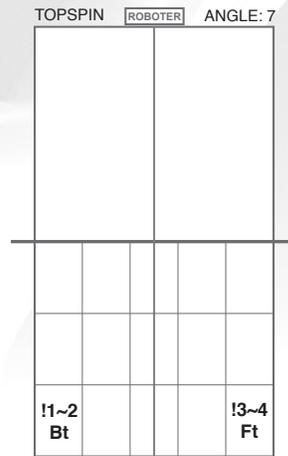
60 2B-1~3BFc
or F



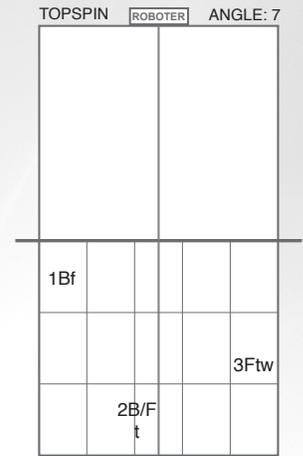
61 Falkenberg Expert



62 Ff-F-B-Fc Expert



63 2B-2F Expert



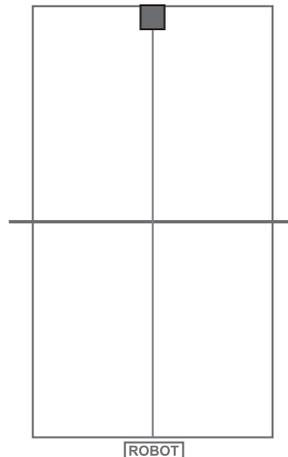
64 Bf-B/Fc-Fw Expert

VITESSE DE CALIBRAGE CIBLE (TOUS LES MODÈLES)

Lisez s'il vous plaît l'explication concernant VITESSE CALIB page 14. Photocopiez cette page (page29) et découpez le modèle de la photocopie. Si vous découpez le modèle de la notice d'emploi, vous ne pouvez plus lire les informations page 28. Au lieu d'en faire une photocopie, vous pouvez aussi découper un carré aux dimensions 15 cm x 15 cm et utiliser celui-ci en tant que modèle

Vitesse de Calibrage Cible pour Robo-Pong 2055

Avant le réglage précis de la vitesse, procédez au réglage précis de l'oscillateur et nettoyez la roue d'éjection du bloc d'engrenage. Vérifiez aussi que le récipient à balles est fixé correctement. Découpez ce modèle. Posez le bord inférieur de ce modèle le long du bord de la table et la ligne médiane du modèle le long de la ligne médiane de la table. Le mieux serait d'utiliser un ruban adhésif pour le fixe



Réglez l'angle d'inclinaison de la tête du robot sur 8 et spin sur topspin. Appuyez le bouton du menu à la boîte de commande. Choisissez REGLAGE et puis VITESSE CALIB. Puis, appuyez sur la touche Test () jaune. Le robot commence à jouer 5 balles sur l'endroit préconisé. Observez où atterrissent les balles. Si les balles atterrissent exactement à l'endroit escompté, aucun réglage précis de la vitesse n'est nécessaire. Quand les balles ratent de peu leur but, vous essayerez tout d'abord de régler le problème, en changeant l'angle d'inclinaison Si vous réussissez à ce que les balles atterrissent à l'endroit voulu, avec un réglage de l'angle de 7,75 à 8,25 un réglage de précision n'est pas nécessaire. Si avec le réglage de l'angle cela ne fonctionne pas, vous devez régler la valeur de VITESSE CALIB de telle sorte que les balles pourront atteindre leur but. Si les balles atterrissent plus loin que l'endroit préconisé, baissez la valeur du VITESSE CALIB jusqu'à ce qu'elles arrivent à l'endroit escompté. S'ils rebondissent avant ce dernier, augmentez la valeur

RP.2.PC PROGRAMM (ALLE MODELLE)

Vu l'écran intuitif de l'application logicielle R.P.2PC des robots 1055/2055, il est très facile d'écrire des fichiers d'exercices. Des modèles peuvent rapidement être adaptés individuellement et on peut démarrer tout de suite l'entraînement. Tous les exercices sont sauvegardés sur une banque de données, cela signifie qu'il n'existe qu'un fichier qu'on peut ouvrir, ou sur lequel on peut sauvegarder des exercices. Le fichier EXE, pour l'installation de l'application logicielle R.P.2 PC peut être téléchargé sur le site <http://www.newgy.com/support-download-able-instructions-manual.aspx>. Le fichier de 79 Mo a une interface R.P.2PC, un ensemble pilote USB et un paquet cadre NET, au cas où votre système nécessiterait la version actuelle. Les principales étapes, après le téléchargement sont décrites ci-dessous.

RP.2PC TÉLÉCHARGEMENT ET FONCTIONNEMENT

Cela est le symbole d'installation.

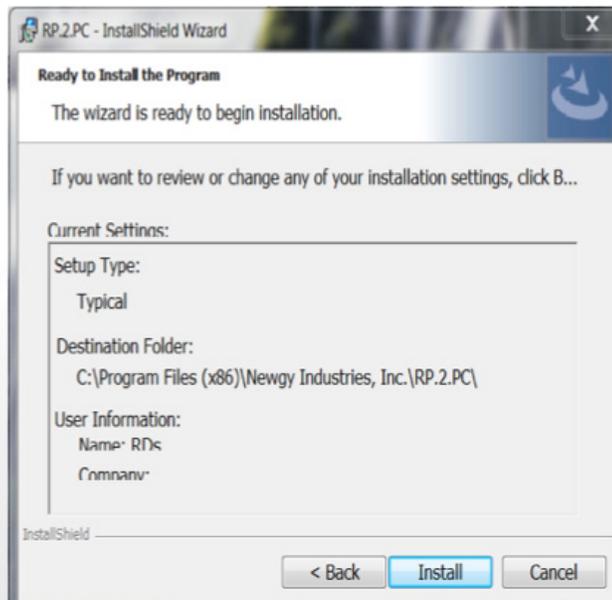
Avec un double clic, l'installation va démarrer



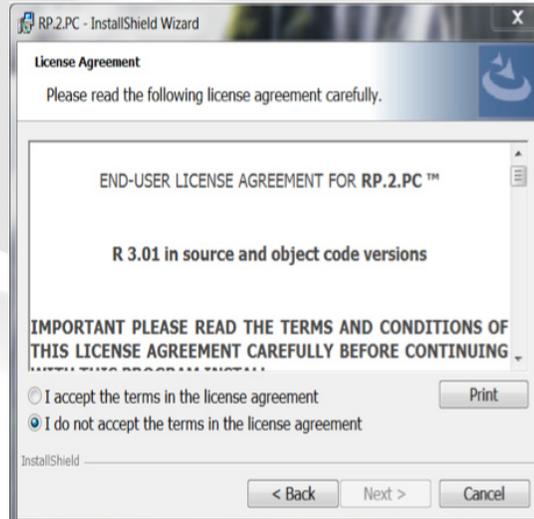
La première page de l'installation s'affiche. SVP cliquez sur NEXT (suivante).



Page 2 se trouve le répertoire des fichiers RP 2PC. Cliquez sur INSTALL (installez).



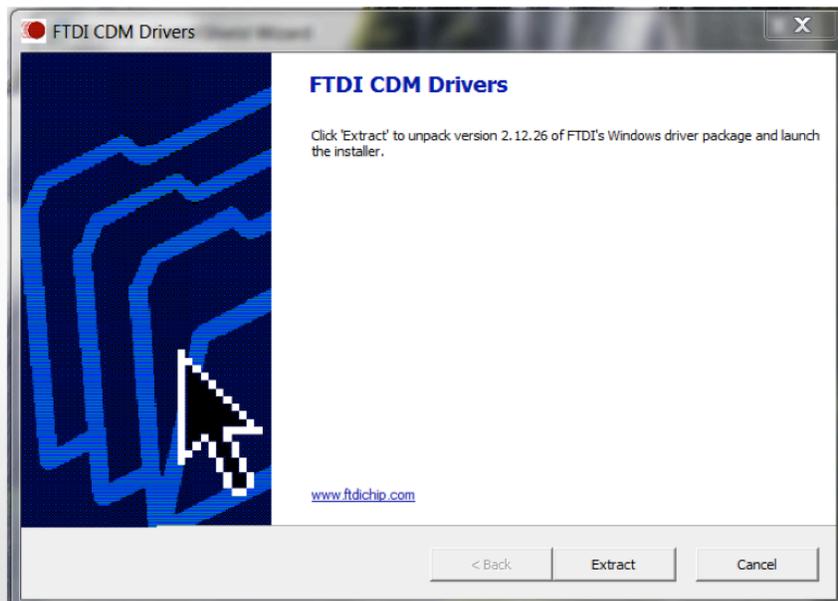
L'accord de licence de l'utilisateur final pour le RP2PC, cliquez sur ACCEPT (accepter) puis sur NEXT (suivante)



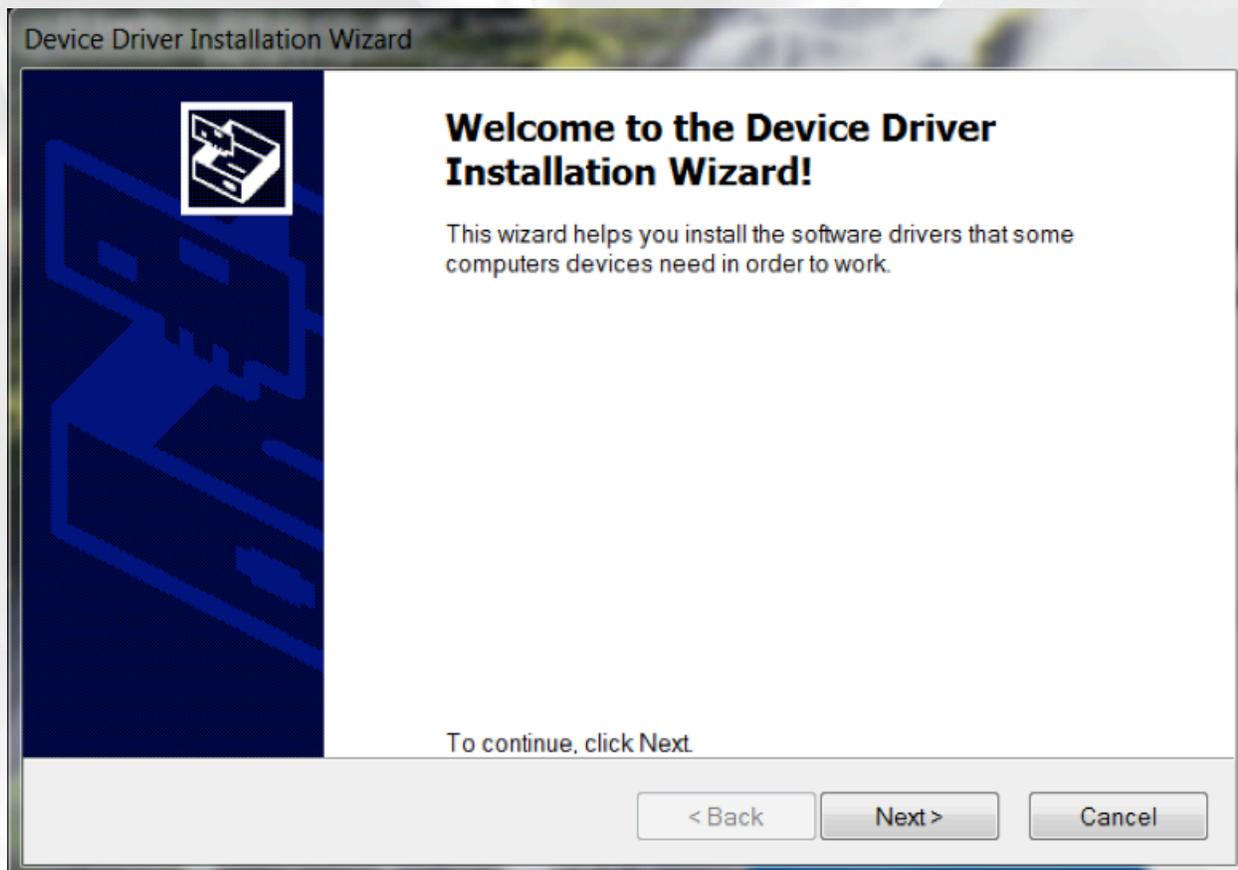
La dernière page de l'installation du RP2PC, cliquez sur FINISH (finir). Elle finalise l'installation ou pourrait susciter l'installation du pilote USB pour les systèmes qui nécessitent les drivers les plus récents.



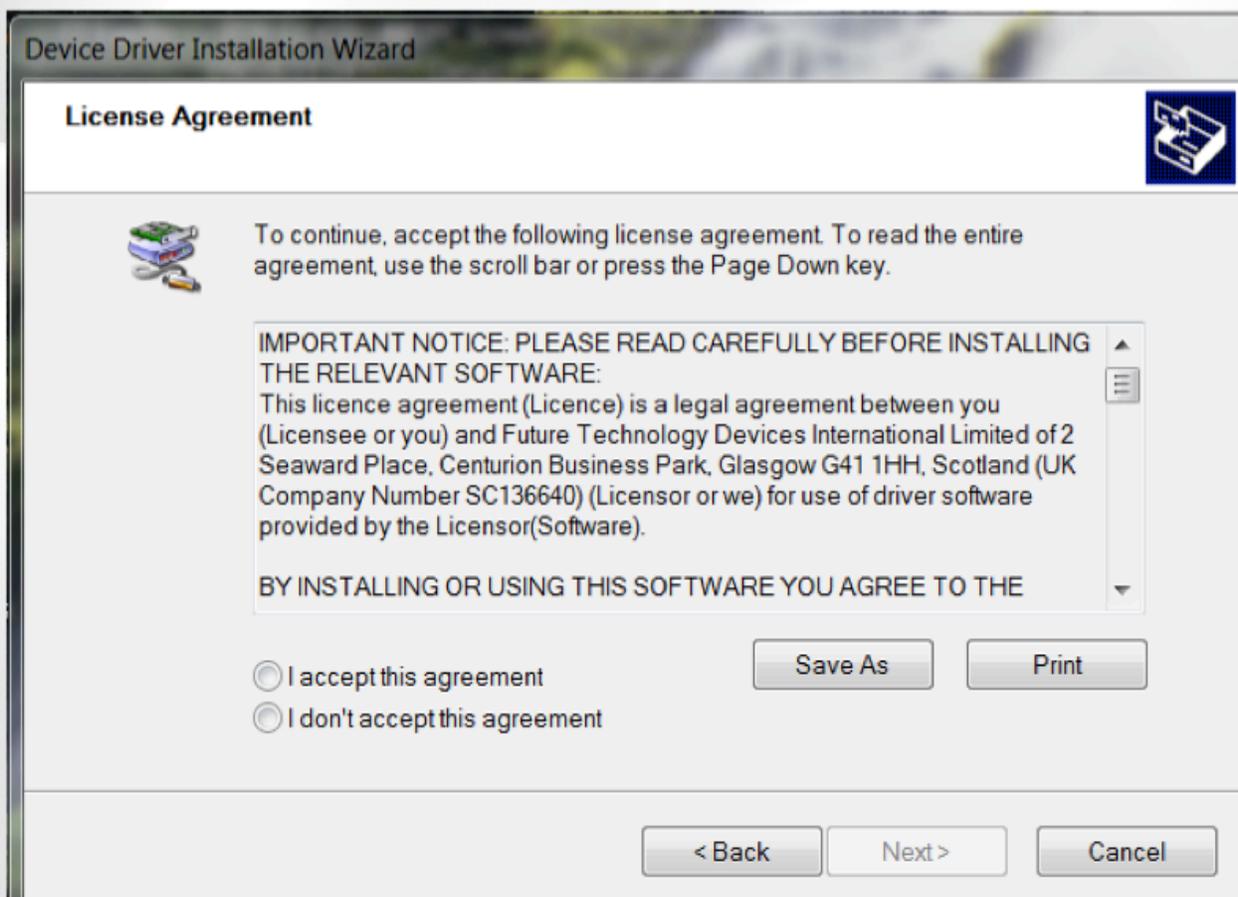
Cliquez EXTRACT (récupérer) pour obtenir les fichiers des pilotes les plus courants.



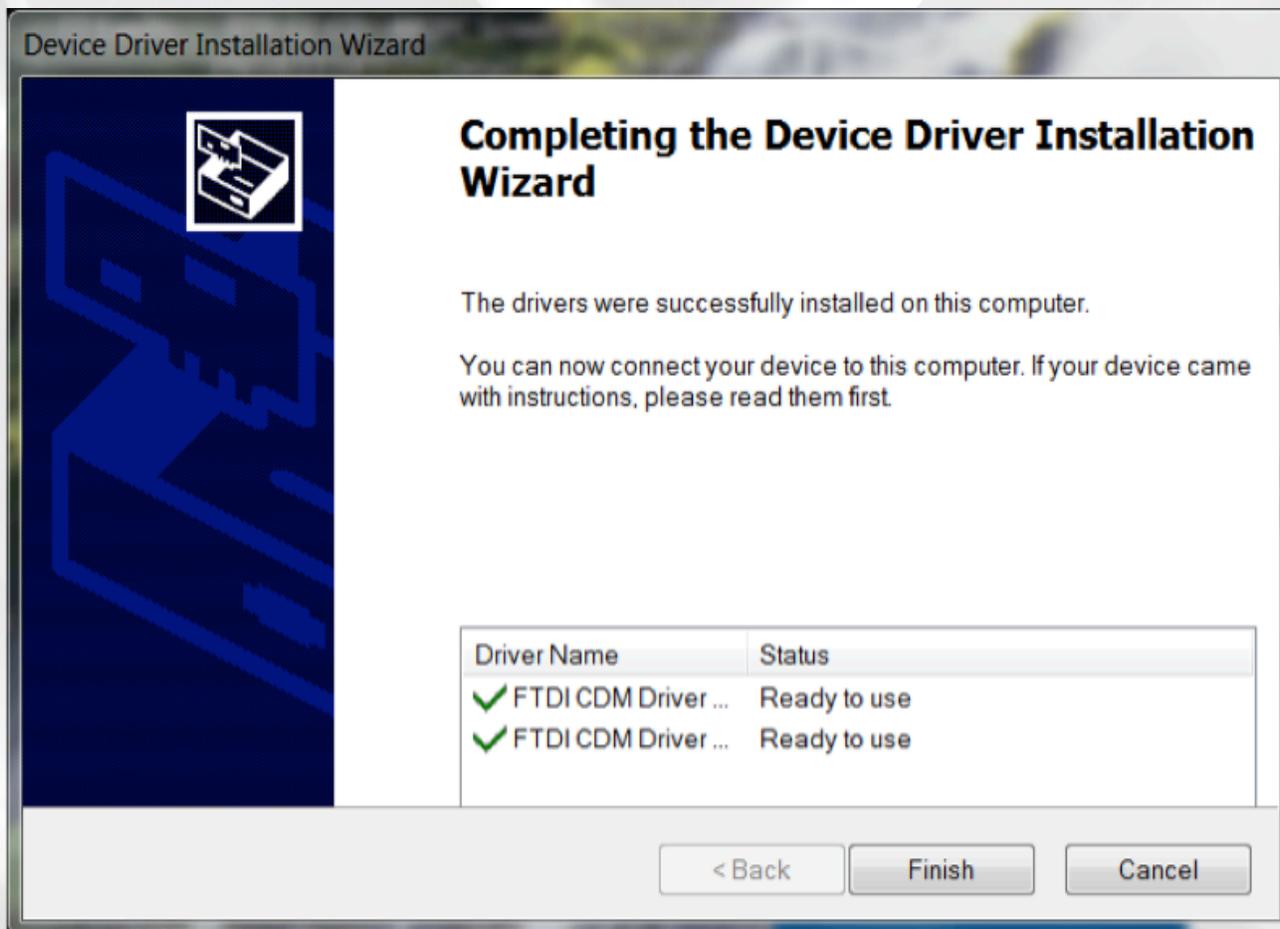
L'assistant des pilotes télécharge les pilotes, cliquez sur NEXT (suivante)



L'accord de l'utilisateur final pour les drivers, cliquez sur ACCEPT (accepter) puis NEXT (suivante).

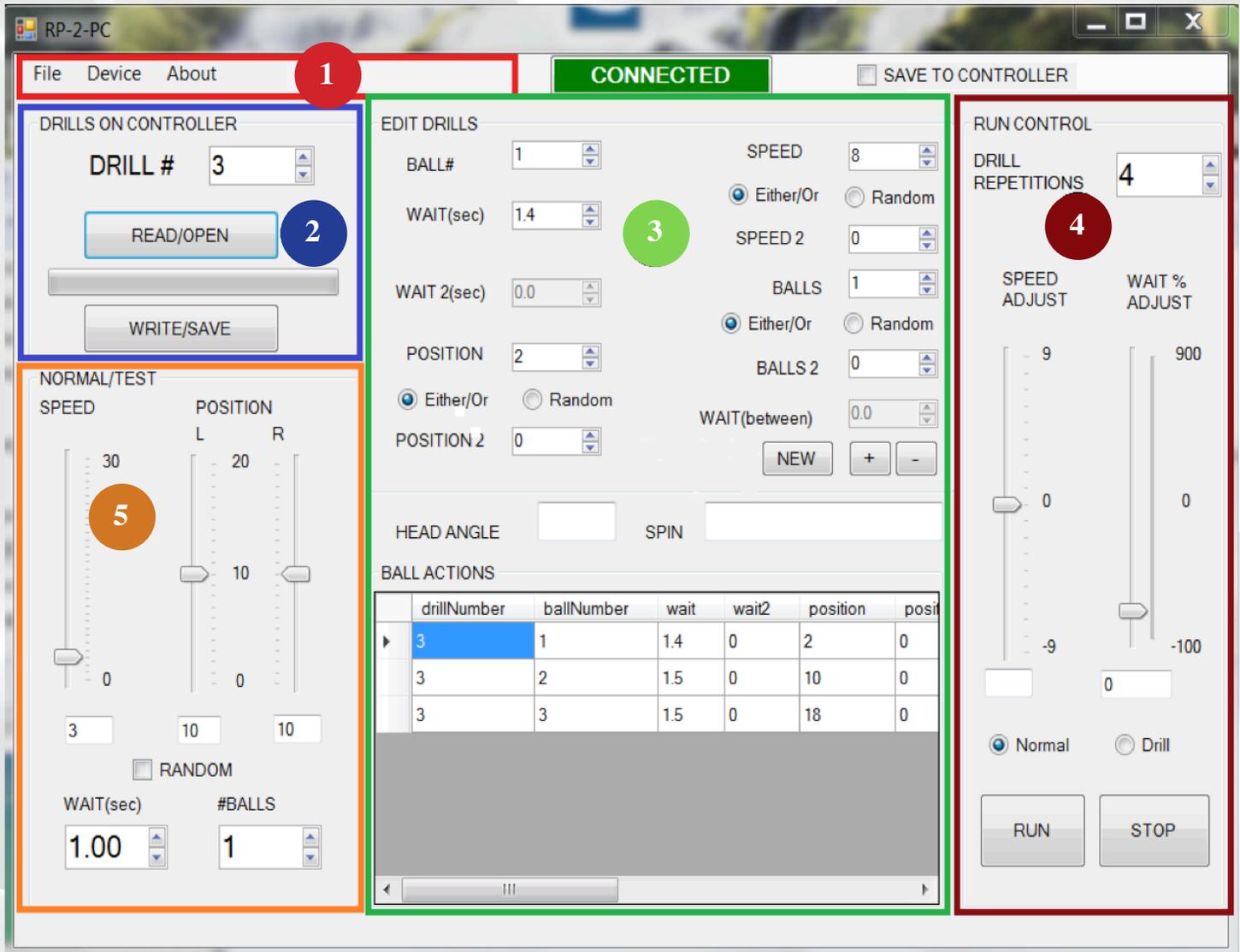


Ceci est la dernière page d'installation, vous cliquez sur FINISH (finir), l'écran se ferme et l'application RP2PC se rend à sa première page.



Sélectionnez votre langue préférée et l'interface RP2PC va s'ouvrir !





1 - L'espace **rouge** est un espace standard déroulant avec trois éléments :
Fichier- Export/ Import/ Exit
Appareil: connexion automatique/ déconnection
Au sujet de: Copyright 2017 Newgy Industries Inc.
 Version R3.01

2 - L'espace **bleu** vous permet de sélectionner, ouvrir/ lire ou écrire /sauvegarder un exercice. Tous les nouveaux exercices une fois sauvegardés sont numérotés dans cet espace.

3 - L'espace **vert** montre toutes les valeurs d'une balle dans un exercice ou si vous désirez créer de nouveaux exercices. C'est là où vous décidez du placement, de la vitesse et de la durée entre les balles. L'espace actions de la balle vous affichera toutes les balles de l'exercice sélectionné à partir de l'espace#1 et remplira autant de nouvelles balles que vous voulez ajouter à l'exercice.

4 - l'espace **rouge foncé** montre les contrôles de lancement pour exécuter un exercice sélectionné dans l'espace #1 (exercice sous contrôle) ou permet de contrôler l'espace #5 (normal/test)de la marche et de l'arrêt pendant l'utilisation du RP2PC. Une fois que vous avez appuyé sur MARCHE, cela ne s'arrêtera pas jusqu'à ce que STOP soit sélectionné. Le mode EXERCICE ou NORMAL devra être sélectionné au préalable avant d'utiliser cette fonction.

5 - L'espace **orange** contrôle la vitesse de la balle, l'oscillation ou le choix de la fonction aléatoire quand vous utiliserez le mode NORMAL/ TEST de RP2PC

ECRIRE DE NOUVEAUX OU MODIFIER DES EXERCICES

AVEC le RP2PC, vous pouvez créer de nouveaux exercices ou modifier des exercices qui ont été téléchargés dans la boîte de commande. Les 32 premiers exercices ne peuvent pas être modifiés, ils sont uniquement RUN (en marche). Les exercices 33-64 MUST (obligation) contiennent le même nombre de balles, toutefois toutes les valeurs de la balle peuvent changer. Les nouveaux exercices qui ont été créés seront sauvegardés dans la même base de données que les exercices 1-64. le nouveau exercice sera doté du chiffre 65 et peut avoir 6 balles. Les exercices 65+ ne sont jamais écrits par l'intermédiaire de la boîte de commande et fonctionnent uniquement si le 1055/2055 est connecté au PC.

Si vous voulez quitter le Mode PC/RP2PC sélectionnez EXIT du menu déroulant fichier et appuyez deux fois sur le bouton OK/MENU de la boîte de contrôle.

Pour visionner les caractéristiques de chaque exercice, sélectionnez DRIL# (exercice#) dans DRIL ON CONTROLLER (exercice sous contrôle) espace #2 puis cliquez sur le bouton READ/OPEN (lire/ouvrir). Les champs dans EDIT DRILLS (éditer exercices) vont être chargés de caractéristiques pour la 1^{ère} balle. L'espace BALL ACTIONS (actions des balles) montrera chaque balle et ses valeurs.

Si vous avez changé une caractéristique dans les exercices 33-64 et que vous avez l'intention d'exécuter cet exercice avec cette caractéristique, veuillez juste programmer la répétition d'exercices dans l'espace #4, sélectionnez WRITE/SAVE (écrire/sauvegarder), puis sélectionnez RUN (marche). Utiliser le bouton WRITE/SAVE (écrire/sauvegarder) signifie que l'exercice sera sauvegardé jusqu'à ce que la boîte de commande sera éteinte. Sélectionnez SAVE TO CONTROLLER (sauvegarder par contrôle) si vous optez pour la caractéristique d'origine d'un exercice.

La première étape pour créer un nouveau exercice serait de cliquer sur NEW (nouveau) bouton dans l'espace #3 EDIT DRILLS (éditer exercices). Toutes les valeurs minimales seront affichées, de sorte que vous pouvez utiliser les flèches ascendantes pour obtenir la valeur désirée et dans NEW DRILL (nouvel exercice), le prochain numéro dans la base de données.

Réglez HEAD ANGLE (angle de tête) et SPIN (spin), il s'agit d'ajustements manuels. Un rappel pour que l'exercice sera aussi performant que désigné/prévu.

Ainsi, pour la balle#1, en se déplaçant vers la droite, vous pouvez régler la vitesse de la balle (0-30). Si vous sélectionnez EITHER/OR (l'un ou l'autre) sous SPEED (vitesse) et que vous quittez SPEED 2 (vitesse 2) à 0, la première balle sera juste réglée sur la vitesse sélectionnée. Si SPEED 2 (vitesse 2) a une valeur entre (1-30) alors la première balle peut avoir une valeur réglée sur EITHER SPEED or SPEED 2 (vitesse ou vitesse 2).

Chaque exercice débute avec un délai de 3 secondes du moteur de la vitesse de balles, comme pour Ball#1 (B1) (balle#1). La valeur suivante à créer serait WAIT time (le temps d'attente) avant que Ball#2 (B2) (balle#2) ne soit éjectée. Si vous voulez un temps d'attente régulier, quittez WAIT 2 à 0,00. Pour un temps d'attente varié, ajoutez une valeur à WAIT

2 qui est inférieure ou supérieure à la valeur dans WAIT. Accordez les valeurs dans WAIT (temps d'attente) et WAITT2 (temps d'attente 2) a le même effet que d'avoir comme valeur 0,00 pour WAIT 2.

ALWAYS (toujours) rappelle que si la vitesse de la balle suivante est inférieure à celle de la balle précédente, la roue de la vitesse de balles nécessitera un peu plus de temps de ralentir que d'accélérer. De plus, si les POSITIONS entre les balles sont très éloignées, il serait préférable d'avoir un peu plus de temps d'attente, afin d'être sûr que la tête soit réglée, avant d'envoyer la balle suivante.

Le réglage POSITIONS (positions) (0-20) détermine l'endroit où la balle va atterrir et vous disposez de deux options. Avec EITHER/OR (l'un ou l'autre) comme option choisie et sans valeur ou la même valeur en POSITION 2, la balle atterrira à l'endroit, montré dans la valeur POSITION. Avec plusieurs valeurs, les endroits où les balles vont atterrir seront différents. Si vous avez choisi RANDOM (aléatoire), les endroits où les balles vont atterrir varieront, en fonction des valeurs choisies.

Pour régler les valeurs de BALL#2, cliquez sur le bouton (+) et le champ BALL ACTIONS (actions des balles) va remplir avec des balles selon le réglage de BALL#1 et les champs dans EDIT DRILLS (éditer exercices) vont régler à nouveau sur les valeurs les plus inférieures.

Après avoir écrit les actions pour chaque balle dans votre NEW DRILL (nouvel exercice), vous n'avez besoin de cliquer uniquement sur le bouton WRITE/SAVE (écrire/sauvegarder) dans l'espace #2, pour le sauvegarder dans la base de données exercices et RP2PC lui attribuera le prochain numéro d'exercices possible dans la base de données.

La fonction EXPORT vous permet d'exporter (sauvegarder) la base de données courante avec un nom spécifique, ainsi vous pouvez créer différentes bases de données pour différents entraînements ou, si vous êtes entraîneur, différentes bases de données pour différents joueurs. La fonction IMPORT vous permet d'importer (ouvrir) une base de données différente que la base de données actuelle. La nouvelle base de données sera la base de données par défaut jusqu'à ce que une autre sera importée. Ainsi, peu importe où ou quand vous pouvez créer pendant que vous réfléchissez aux bonnes actions à ajouter à votre séance d'entraînement !

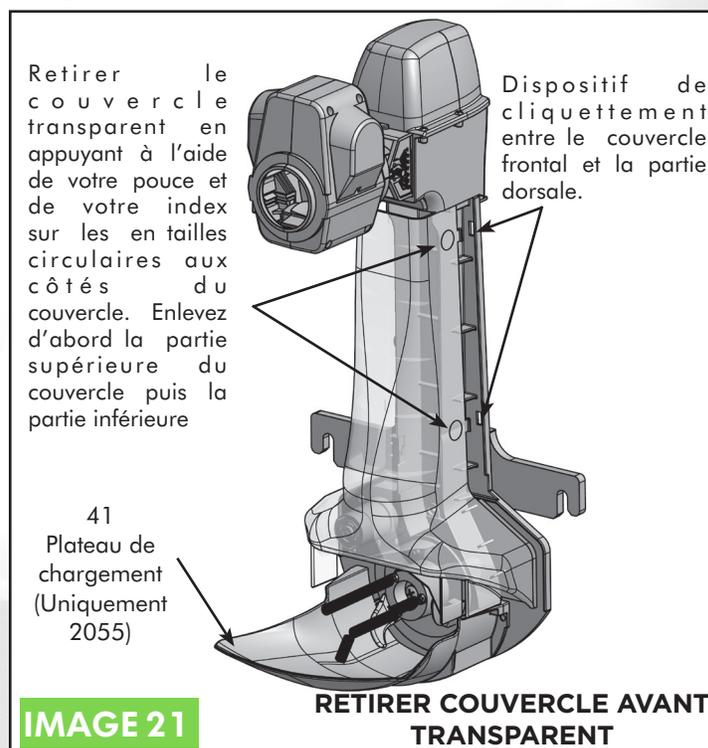
NORMAL / TEST

NORMAL/TEST active des simples modèles à lancer dans RP2PC et c'est un outil intéressant pour tester les vitesses et les positions précédentes, afin de bâtir des exercices. Pour permettre le basculement, le bouton NORMAL dans l'espace #4 va transférer les boutons START and STOP (boutons début et fin) dans l'espace NORMAL/TEST au lieu de DRILL (exercice). Le curseur dans l'espace #5 contrôle SPEED (vitesse) (0-30) et la POSITION d'atterrissage (gauche et droite) de chaque balle. RANDOM (aléatoire) peut être activé ou désactivé par le bouton on ou off (allumé ou éteint) et WAIT (temps d'attente) (sec.) entre les balles et régler le nombre de balles, total# Balls. Si vous quittez, en n'attribuant pas de numéro aux balles, le robot poursuivra sa séance jusqu'à ce que vous sélectionnez STOP dans l'espace #4.

CONSEILS IMPORTANTES (TOUS LES MODELES)

ATTENTION: Les points suivants sont importants pour un fonctionnement exemplaire du robot. Leur non-respect peut entraîner des détériorations du robot.

1. Quand vous connectez le câble de raccordement en bas à la boîte de commande, enroulez-le autour de la fixation en métal de la boîte de commande (voir image 20). Cela sert à prendre soin du câble, pour éviter que la connexion soit relâchée. Si vous ne le faites pas, cela peut entraîner des dysfonctionnements du robot. Il se peut aussi que la connexion entre la boîte de commande et le robot soit complètement coupée.
2. Avant de brancher le robot, vérifiez que le voltage est juste et qu'un adaptateur conforme est utilisé (voir page 38).
3. N'utilisez pas pour les pièces en plastique des dissolvants et des nettoyeurs contenant de l'essence. Ces produits chimiques attaquent le plastique et détériorent sa structure. L'utilisation de tels produits chimiques annule la garantie et/ou le permis d'exploitation
4. Les modèles 2055 et 1055 sont dotés d'un mécanisme de sécurité spécial, qui affiche un engorgement éventuel des balles. Votre boîte de commande fait retentir un bip d'une fréquence élevée et s'arrête automatiquement dès qu'il reconnaît un engorgement des balles! Un avertissement est toujours montré aussi sur l'écran de visualisation LCD. Ce mécanisme d'interruption évite que le robot puisse subir des détériorations. Normalement, la résolution du problème est simple. Déconnectez la fiche de prise de courant avant d'enlever les balles. Essayez de résoudre le problème, en recherchant une balle coincée. Si telle n'est pas l'origine du problème, il s'agit d'un dysfonctionnement à l'intérieur du robot. Pour vérifier l'intérieur du robot, vous enlevez les balles du seau1 ou du panier récupérateur de balles2 et vous enlevez alors le corps du robot, en ôtant les vis à papillon et en tirant le corps du robot vers le haut. Puis, après avoir ôté le couvercle avant transparent (voir image 21), recherchez des balles défectueuses, cabossées, trop grandes ou ovales. ôtez toutes les balles inappropriées ou corps étrangers du canal de balles. Des balles nouvelles peuvent aussi être à l'origine d'un engorgement des balles. Avant que vous introduisez des nouvelles balles dans le robot, vous devez les laver et les sécher, comme cela est spécifié dans la notice (au paragraphe : conseils importants) qui est jointe à votre robot, également disponible en tant que téléchargement sur le site de Newgy.com.
5. Utilisez des balles de qualité de DONIC 2 étoiles ou 3 étoiles, agréées ITTF, pour obtenir le meilleur rendement possible. Mais, presque toutes les balles autorisées 1-étoile, 2-étoile, ou 3-étoile d'autres marques peuvent être utilisées. N'utilisez pas des balles de qualité mineure qui ne sont pas autorisées, surtout pas des balles avec une couture rugueuse. Des balles déjà utilisées sont les plus adaptées. Utilisez uniquement des balles de 40mm et de 40 mm+. Ne mélangez pas les balles de 40 mm et les balles de 40 mm+.
6. Ne stockez ni le robot ni la boîte de commande à l'extérieur. Ne les laissez pas non plus dans une voiture trop chaude ou dans le coffre de celle-ci. Des pièces en plastique pourraient s'enlever, rompre ou fondre, si elles sont exposées à des températures extrêmes. Evitez que le robot soit en contact avec du sable. Le sable pourrait égratigner les surfaces en plastique.
7. En descendant les tiges collectrices de balles du modèle 2055, ne les laissez pas tomber dans une position horizontale, mais abaissez les lentement (voir étape 5, page 5).
8. Ne pas utiliser du papier de verre pagaies avec votre robot. Le sable peut détacher du paddle et finissent à l'intérieur du robot où il peut frotter les surfaces en plastique et de provoquer des bourrages balle et d'autres problèmes.



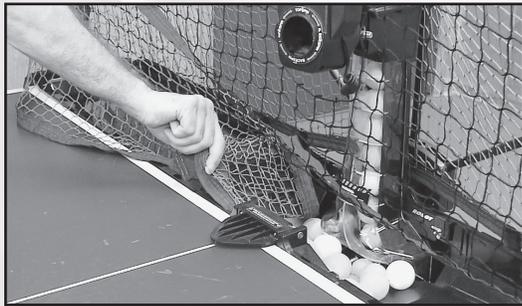
DEMONTAGE, STOCKAGE & TRANSPORT (UNIQUEMENT 2055)

Le Robo-Pong 2055 est prêt à être transporté en 5 minutes. Plié, il est très compact et toutes les pièces sont protégées à l'intérieur du robot. Il est très léger et maniable. Exécutez successivement les étapes suivantes de sorte que les pièces soient pliées correctement.

1

POSEZ LES FILETS LATÉRAUX DANS L'AUGE À BALLES

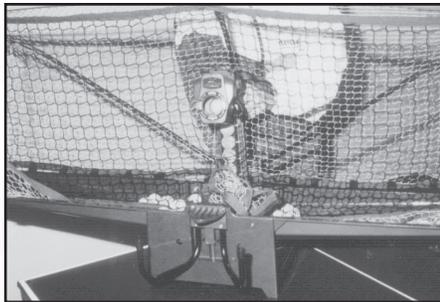
Déconnectez le câble de raccordement au dos du robot. Puis, vous enlevez les filets latéraux et vous les posez dans l'auge à balles.



2

POSITIONNEZ LE ROBOT SUR LE COIN DE LA TABLE

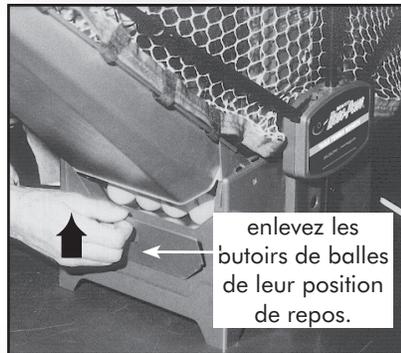
Retirez le robot de la table et positionnez-le sur le coin de la table pour que vous ayez accès facilement au dos et à l'avant du robot.



3

ENLEVEZ LES BUTOIRS DE BALLES

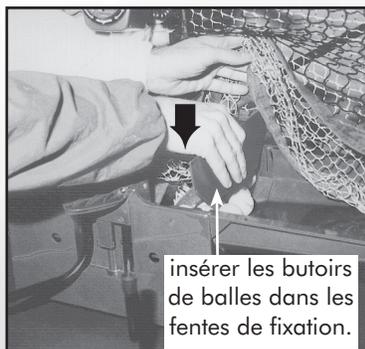
À l'avant du robot, soulevez légèrement chaque auge à balles et ôtez les butoirs de balles de leur position de repos. Ne soulevez pas trop les auges à balles car sinon les balles pourraient tomber (voir images 8&10 page 18 pour des détails complémentaires)



4

INSERTION DES BUTOIRS DE BALLES

Poussez les balles dans le bac collecteur (1) et posez les butoirs de balles dans les fentes de fixation prévues à cet effet (voir images 8&9 page 18 pour des détails complémentaires)



5

POSEZ LE CÂBLE DANS LE BAC COLLECTEUR DE BALLES

Déconnectez le câble de raccordement du robot et le transformateur de 12V de la boîte de commande. Otez le transformateur de la prise de courant. En roulez légèrement les deux câbles et posez-les sur les balles dans l'auge médiane. Posez sur les stoppeurs de balles (15). Si vous possédez un Pong-Master, vous pouvez y déposer aussi le compteur électronique et tous les câbles qui en font partie.



6

PRÉPAREZ LE SUPPORT DE LA BOÎTE DE COMMANDE POUR RANGEMENT

Placez la boîte de commande avec sa partie frontale sur la table. Dévissez à partir du bras de montage, puis faites tourner le support et refixez-le à travers l'ouverture de stockage (l'ouverture est proche de la fente rectangulaire, comme montré).



7

METTEZ LA BOÎTE DE COMMANDE DANS SA POSITION DE RANGEMENT.

Prenez la boîte de commande avec les boutons de réglage en face de vous et le support dans l'autre sens. Levez les pieds de support et glissez la boîte de contrôle dans sa position de stockage entre les pieds de support (8&9). Laissez les pieds de support levés, afin d'éviter que la boîte de contrôle ne tombe de sa position.



8

RABATTEZ L'ASSEMBLAGE DE SUPPORT

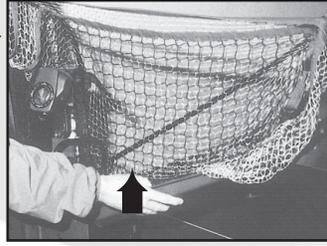
Régalez la tête du robot sur top-spin et sur l'angle le plus élevé. Basculez vers l'intérieur les pieds de support et rabattez l'ensemble, avec la boîte de contrôle fixée à l'intérieur du robot, comme montré. Vous devez éventuellement soulever le filet de rattrapage pendant que vous rabattez l'ensemble. Ainsi, le processus de rabattage ne sera pas perturbé.



9

RELEVEZ LES AUGES À BALLES

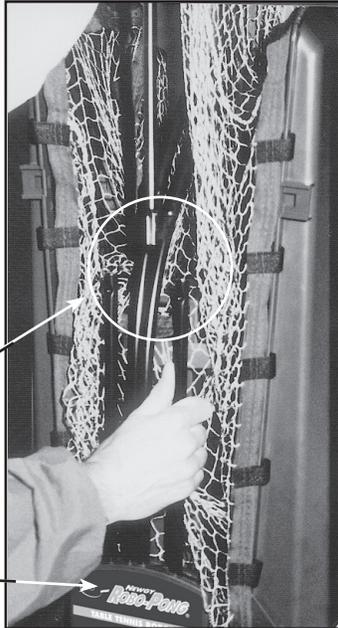
Dépliez les auges à balles, en les soulevant prudemment jusqu'à ce qu'elles s'enclenchent dans leur position verticale.



10

PLIEZ DE MANIÈRE CONFORME LE ROBOT.

Dépliez les deux supports incurvés (19) des deux supports droits du filet (18) et introduisez à chaque fois la partie supérieure dans le trou prévu à cet effet (2. et 4. trou) en-haut, sur le plateau de soutien du filet (21&22)



Dépliez les supports inférieur et supérieur du filet.

Plateau de soutien du filet

12

FIXATION DE SÉCURITÉ

Joignez les deux auges à balles à l'aide de la lanière en caoutchouc. Attention: lors du transport du robot, ne tenez pas le robot à l'aide de la lanière en caoutchouc; car elle n'est pas prévue pour cela. Remplacez la lanière en caoutchouc par une bretelle si vous voulez utiliser cette dernière pour le transport.



13

SAC DE TRANSPORT (ACCESSOIRES)

A présent, le Robo-Pong 2055 peut être mis sans problème dans le sac (accessoires). Le sac de transport protège l'intérieur du robot des détériorations et permet un transport facile. La poche extérieure est prévue pour les cibles électroniques du jeu Pong-Master (accessoires). Si vous y rangez les cibles, veillez s'il vous plaît, à ce que les câbles soient enroulés et rangés plus bas car, vu leur poids, ils pourraient endommager les cibles sensibles



14

PRÊT POUR LE TRANSPORT

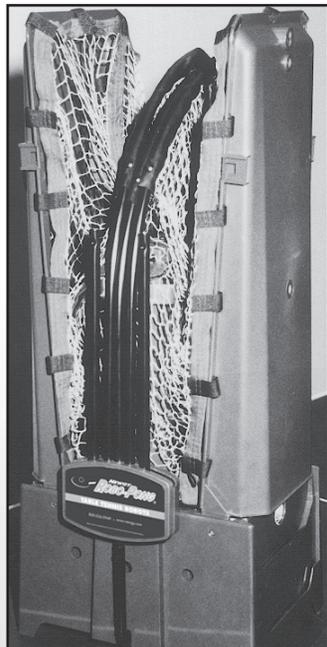
Ainsi emballé, le robot se range et se transporte aisément. Vous pouvez le porter sur le dos comme un sac de golf, le stocker dans un débarras ou le transporter en voiture pour jouer avec des amis! Votre robot est protégé de la poussière et toutes les pièces sont prêtes à l'emploi, quand vous voulez le monter.



11

PLIAGE DU ROBOT

Quand le robot est complètement plié, toutes les pièces nécessaires y trouvent leur place

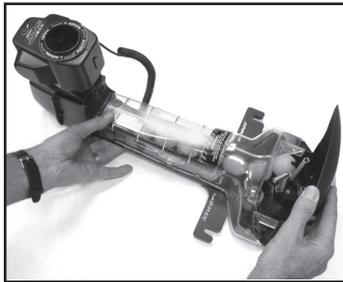


ENTRETIEN (TOUS LES MODÈLES)

L'entretien du robot est très facile. Le seul entretien nécessaire est un nettoyage occasionnel. La roue d'éjection et le bloc de commande sont très sensibles à la poussière. Plus les pièces sont sales, moins de rotation le robot pourra produire. Nettoyez régulièrement ces pièces avec du nettoyant de revêtement et un chiffon. Ces pièces peuvent être nettoyées, sans démonter la tête du robot. Ce nettoyant convient parfaitement au nettoyage des surfaces en caoutchouc et pour sauvegarder simultanément l'adhérence de ces pièces. Si cela vous semble trop difficile, vous devez démonter la tête du robot, voir images C & D page 45 pour conseils pour le démontage. En gardant la table, les balles et la surface de jeu toujours propres, vous pouvez éviter que le robot absorbe de la poussière. Utilisez un chiffon huilé pour nettoyer l'extérieur de votre robot. N'utilisez pas de nettoyants contenant des solvants car ces produits chimiques détériorent les pièces en caoutchouc. Le moteur, la boîte de commande et la fiche à 5 pôles ne doivent jamais entrer en contact avec de l'eau.

ENLEVEZ LE CORPS DU ROBOT

1 Tout d'abord, enlevez le corps du robot du bac collecteur des balles² ou du seau à balles¹. Pour ce faire, vous devez ôter les vis à papillon (32) avec lesquelles le robot est fixé au seau à balles. Tournez la rondelle de soutien en angle droit de 180°. Enlevez à présent le robot



NETTOYAGE DU BLOC DE COMMANDE

2 Vérifiez que le mot "Topspin" se trouve au-dessus du trou d'éjection. Mettez un peu de nettoyant de revêtement sur un chiffon et frottez avec insistance les surfaces en caoutchouc du bloc de commande (79, image D page 42). Puis, vous utilisez un endroit sec du chiffon pour frotter le bloc de commande et pour ôter la saleté.



NETTOYAGE DE LA ROUE D'EJECTION

3 Tournez la tête de sorte que le mot "Backspin" se trouve au-dessus de la roue d'éjection (78). Pour nettoyer la roue d'éjection (78), vous devez introduire deux doigts dans l'ouverture. Mettez un peu de nettoyant sur le chiffon. Avec un doigt, vous tenez la roue pour qu'elle ne tourne pas. A présent, vous nettoyez avec l'autre doigt la surface en caoutchouc du bloc de commande. Tournez la roue jusqu'à ce qu'elle soit complètement nettoyée. Puis vous essuyez la roue à l'aide du chiffon. Finalement, vous montez à nouveau le robot en procédant comme pour l'étape 1, mais en inversant l'ordre



SPECIFICATIONS TRANSFORMATEUR (TOUS LES MODELES)

Une unité de courant utilisable universellement est livrée avec les modèles 1055 et 2055. Elle s'adapte automatiquement au voltage auquel elle est connectée. Ce dernier pouvant varier de 100 à 240 volt et de 47 à 63 hertz. Elle livre jusqu'à 2.0 ampère. Un adaptateur conforme à presque toutes les prises de courant est compris dans la livraison. Le tableau A montre quel adaptateur est utilisé dans quel pays. La liste n'est naturellement pas exhaustive; on peut cependant observer sur l'image quel type d'adaptateur on doit utiliser. Dans certains pays, on peut utiliser plusieurs adaptateurs. Au cas où l'adaptateur compris dans la livraison ne serait pas conforme à votre prise de courant, vous pouvez obtenir du Donic-Newgy Service Center un adaptateur qui puisse convenir. Pour changer l'adaptateur, vous appuyez sur la petite entaille ronde sous les contacts et vous ôtez l'adaptateur. Introduisez à présent le nouveau adaptateur jusqu'à ce qu'il s'enclenche.

Attention: ne connectez pas tout d'abord l'adaptateur à la prise de courant mais toujours en premier à la fiche.

Pay	Pièces #	Formes
Amérique du Nord, Japon, Chine, Taiwan, Iran, Inde	2050-223B-US	
Europe, Afrique, Corée, Russie, Moyen Orient, Amérique du Sud	2050-223B-EU	
Grande-Bretagne, Hongkong, Inde, Nigeria, Moyen Orient	2050-223B-UK	
Australie, Pacifique du Sud, Nouvelle-Guinée, Argentine	2050-223B-AUS	

TABLEAU A TRANSFORMATEUR ET ADAPTATEUR

REPLACER LA PUCE DU MICROPROCESSEUR

La plupart des fonctions et commandes uniques, rendues possibles grâce à la conception numérique de la boîte de commande sont contenues dans la programmation gravée dans le microprocesseur. Cette programmation se réfère au microprogramme. Le PCB (Printed Circuit Board) (carte de circuit imprimé) est conçue de telle sorte que le microprocesseur peut être échangé facilement quand le microprogramme connaît une mise à jour pour ajouter des fonctions ou fournir de meilleures performances. Newgy procédera à une mise à jour régulière du microprogramme et préviendra les propriétaires de robots qu'une nouvelle version du microprogramme est disponible. Le microprogramme sera fourni par l'intermédiaire d'une nouvelle puce qui peut aisément être échangée avec la puce existante. La partie suivante vous expliquera en détails comment il faut remplacer le microprocesseur.

1

OUVRIR LA BOÎTE DE COMMANDE

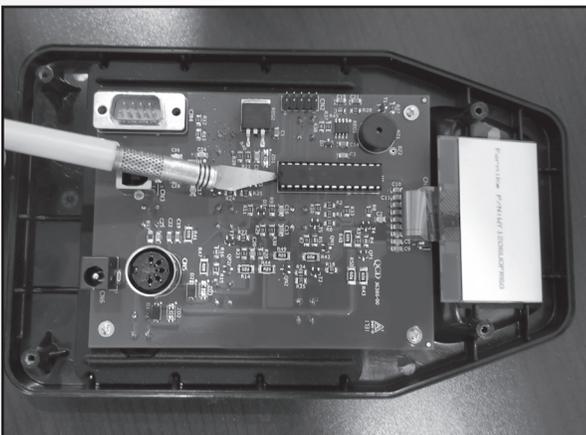
Commencez par ôter les 4 vis taraudeuses de la boîte de commande qui la maintiennent ensemble. Vous y accédez en retournant la boîte de commande. Une fois que les 4 vis ont été enlevées, vous pouvez soulever le couvercle inférieur, exposant à l'intérieur la Carte de Circuit Imprimé.



2

SOULEVEZ LA PUCE

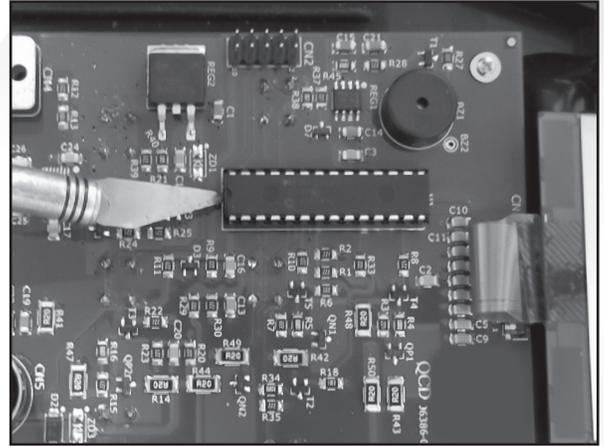
La puce se situe dans un support noir surélevé, proche et parallèle à l'écran LCD, à une extrémité de la Carte de Circuit Imprimé. Retirez la puce, en la soulevant de son support. Un outillage spécial existe pour faire cela et devrait être utilisé si vous disposez de celui-ci mais il n'est pas forcément nécessaire. Vous pouvez également vous servir d'un tournevis à tête plate ou d'un couteau tout usage. Glissez prudemment votre outil entre la puce et son support, tout en prenant soin de ne pas plier ou d'endommager les pins de la puce. Soulevez délicatement, pour lever légèrement la puce de son connecteur.



3

ENLEVEZ L'ANCIENNE PUCE

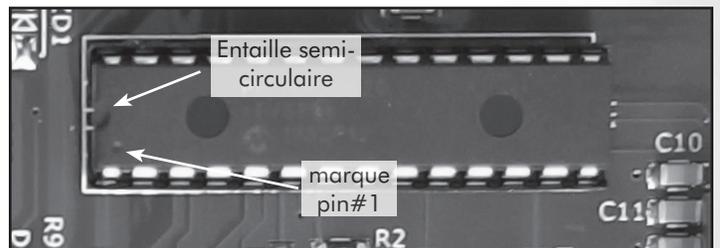
Une fois que vous avez levé légèrement un côté de la puce, vous passez à l'autre bout de la puce et vous faites de même. Vous opérez d'un côté à l'autre entre les deux bouts, soulevant la puce un peu plus à chaque fois jusqu'à ce que la puce s'enlève. Mettez la vieille puce de côté.



4

INSTALLEZ LA NOUVELLE PUCE

Installez la nouvelle puce mais soyez prudent d'orienter correctement la puce et de ne pas endommager les pins. Localisez la petite entaille semi-circulaire à une extrémité de la nouvelle puce. Elle marque l'extrémité gauche de la puce. Immédiatement en-dessous de l'entaille se trouve un petit creux façonné en point. Le point est la marque du pin 1. Installez la puce de sorte que le pin 1 entre dans la fente inférieure la plus à gauche du support de la puce. Il pourrait être nécessaire de plier légèrement les pins, tous les pins pour qu'ils s'accordent correctement avec toutes les fentes. Puis, appuyez lentement et délicatement la puce dans son support, jusqu'à ce que vous soyez sûr que tous les pins entrent dans leurs fentes correspondantes. Puis appuyez fermement pour que la puce soit complètement fixée dans son support.



5

ASSEMBLAGE DE LA BOÎTE DE COMMANDE

A présent, vous assemblez à nouveau la boîte de commande, en fixant les 4 vis. Connectez la boîte de commande à la prise de courant. Le démarrage automatique affiche durant un court instant le nouveau logiciel résident. Veillez à ce que les 64 exercices qui ont été réglés par l'usine soient mémorisés sur la puce. Tous les exercices modifiés qui se trouvent sur les positions 33 – 64 n'existent plus. Si nécessaire, vous l'installez encore une fois. Les réglages de précision sont aussi remis sur le réglage d'usine de sorte que vous devez à nouveau les refaire. Nous vous conseillons de noter les réglages de calibrage au dos de la notice d'emploi

DÉTECTIONS DE PROBLÈMES ET SOLUTION

- ATTENTION:** 1. Si au niveau du robot apparaissent des problèmes, vous devez toujours en premier lieu tirer la fiche de la prise de courant et puis à nouveau l'introduire. Si le problème n'est pas résolu, remettez les réglages sur celles de l'usine (voir page 15), avant de prendre en compte d'autres solutions.
2. S'il s'agit d'une erreur de soudure, vous devez renvoyer la boîte de commande au Donic-Newgy Service Center. La garantie n'est plus valable, si la soudure effectuée n'est pas conforme
 3. Vous trouvez sur notre page internet <http://www.newgy.com/support-downloadable-instructions-manuals.aspx> des informations complémentaires en ce qui concerne la détection d'erreurs. Cette page est actualisée constamment

ABSENCE DE COURANT

1. PROBLÈME

Aucune fonction du robot n'est possible et le témoin de contrôle de la boîte de commande n'est pas allumé.

SOLUTIONS À ENVISAGER

- A. Vérifiez que le transformateur est introduit correctement dans la prise de courant, si celle-ci est sous tension.
- B. Vérifiez que l'autre extrémité du câble du transformateur est connectée correctement à l'unité de commande.
- C. vérifiez que les adaptateurs de connexion sont connectés correctement au transformateur. Voir page 37.
- D. Si A, B&C ont été contrôlés, le transformateur pourrait être endommagé. Si possible, vérifiez à l'aide d'un voltmètre 15 vdc 0,75 volt.
- E. Si l'unité de commande est tombée par terre par mégarde, cela peut provoquer des détériorations au niveau des circuits. échangez-la ou retournez-la au Newgy Service Center pour la faire réparer.
- F. La puce principale pourrait être endommagée. Il faut la remplacer ou l'envoyez au Donic-Newgy Service Center.
- G. Vérifiez que l'adaptateur soit bien connecté. Voir problème 17

2. PROBLÈME

Aucune fonction du robot n'est possible, même si le témoin de contrôle est allumé.

SOLUTIONS À ENVISAGER

- A. Effectuez un nouvel essai à la boîte de commande, en retirant le câble de raccordement, attendez quelques instants et connectez-le à nouveau
- B. Vérifiez que les deux extrémités du câble de raccordement sont connectées correctement. Pour éviter que le câble de raccordement se détache, enroulez le câble autour du support de la boîte de commande Voir image 20, page 36.
- C. la boîte de commande est endommagée, voir solution 11C
- D. Un câble de raccordement défectueux. Voir solution 11B.

PROBLÈMES RÉCEPTION ET FRÉQUENCE DE BALLE

3. PROBLÈME

Le robot ne transporte aucune balle en haut.

SOLUTIONS À ENVISAGER

- A. Quand l'écran affiche un engorgement de balles. Voir problème 16
- B. Les roues dentées pour le transport des balles (47) ou la roue dentée principale (44) sont défectueuses ou assemblées de manière erronée. Assemblage correct voir image I, page 46. Les roues dentées avec une dentition endommagée ou d'autres défauts doivent être remplacées.
- C. Les doigts remuants (46) et/ou les ressorts (48, 50 & 52) sont cassés ou trop relâchés. Voir image I, page 46. S'ils sont relâchés, les fixer à nouveau

correctement. S'ils sont cassés, remplacez les pièces défectueuses.

- D. Le robot n'est pas fixé correctement. Otez les vis à papillon et positionnez correctement le robot et serrez à nouveau les vis
- E. L'engrenage du moteur à chargement tourne dans le sens inverse. Voir problème 10
- F. Dans l'engrenage principal (44), les roues dentées, suite à de la saleté ou d'autres influences, sont grippées (42). Remplacez l'engrenage ou les roues défectueuses. Voir image I, page 46.
- G. Engorgement de balles. Voir problème 16.
- H. Le moteur de la vitesse de balles ne fonctionne pas. Voir problème 11.
- I. si la conduite de balles n'éjecte plus de balles, après 3-6 balles, le capteur de balles pourrait être endommagé. Le remplacer s.v.p., page 46.

4. PROBLÈME

Le robot éjecte souvent deux balles simultanément

SOLUTIONS À ENVISAGER

- A. vérifiez la connexion du câble au capteur. Vérifiez que la puce électronique soit insérée correctement dans son support sur le plateau de chargement. Le capteur du canal de transport des balles (40) n'a pas été activé ou la valeur n'est pas correcte et doit être réglée. Vous trouverez d'autres explications au sujet de la fonction SONDE CALIB page 13.
- B. Le câble de raccordement est défectueux. Voir solution 11B.
- C. Vérifiez si le ressort de soupape au capteur n'est pas usé, incurvé ou détaché. S'il est détaché, alors fixez-le à nouveau, s'il est incurvé, remettez-le droit : S'il est usé, remplacez-le, image H, page 46
- D. L'angle d'inclinaison de la tête du robot est en dehors de la norme. Quand l'angle d'inclinaison est inférieur à 1, effectuez un réglage supérieur à 1.
- E. Des balles sales ou des balles surdimensionnées sont utilisées. Lavez et séchez les balles sales. Vérifiez la taille des balles à l'aide du stoppeur de balles2. Voir page 17
- F. Vérifiez les soupapes du SOND CALIB . Si 55, réglez à nouveau sur 10 (page 42).

PROBLÈMES VITESSE/ÉJECTION DE BALLE

5. PROBLÈME

La vitesse de balles semble moins élevée qu'au début.

SOLUTIONS À ENVISAGER

- A. Si vous êtes dans le mode exercices, vérifiez les réglages de AJUST VITESSE, voir page 11
- B. La roue d'éjection (78) et/ou le bloc de commande (79) sont sales. Nettoyez régulièrement ces pièces, en suivant les instructions de la partie Entretien page 39. Si usés, calibrez la vitesse de balles pour compenser. Voir VITESSE CALIB, à la page 14. Si le calibrage ne résout pas le problème, changez les deux pièces. Voir image C&D, page 45.

- C. Des cheveux ou des fibres se sont enroulés autour de l'engrenage du moteur. Otez la roue d'éjection et vérifiez le moteur et les arbres de commande, si nécessaire les nettoyer. Voir image C page 45.
- D. le moteur de chargement doit être lubrifié et nettoyé. Voir solution 11 E
- E. Les balles sont trop petites ou trop sales. Voir solution 4G
- F. L'arbre de commande en laiton du moteur (75) qui sert à commander la vitesse des balles a du jeu. La roue d'éjection des balles est vissée sur l'arbre de commande. Ce défaut ne peut pas être réparé. Remplacez le moteur. Faites un test pour ce problème, en tenant à l'aide d'un doigt la roue d'éjection. Allumez à présent le moteur et réglez la vitesse de balles sur 30. Si vous entendez que le moteur tourne alors que la roue ne bouge pas, alors l'arbre de commande en laiton a du jeu. Si le moteur ne tourne pas, alors l'arbre de commande est fixé correctement

6. **PROBLÈME**

Le robot réceptionne les balles mais les balles tombent uniquement de la tête du robot au lieu d'être éjectées.

SOLUTIONS À ENVISAGER

- A. La vitesse des balles est réglée sur 0. Réglez sur 1 ou plus
- B. Le moteur Ball Speed (75) ne fonctionne pas. Voir problème 11
- C. La roue d'éjection (78) est cassée ou est très usée. Remplacez ces pièces : Voir image C, page 45.
- D. Les balles sont trop petites. Voir solution 7F

7. **PROBLÈME**

Le robot libère les balles irrégulièrement. Certaines balles sont éjectées vers le haut, d'autres vers le bas ou sur les côtés ou la vitesse de balles change sans que la valeur du VITESSE BALLE n'ait été modifiée.

SOLUTIONS À ENVISAGER

- A. Vérifiez si le réglage aléatoire lors de la vitesse des balles est utilisé. Voir VITESSE ALÉATOIRE (page 9) ou dans le mode exercices, vérifiez les exercices avec vitesse aléatoire avec R.P.2PC. (page 34)
- B. Voir solution page 5B
- C. Les balles sont sales ou poussiéreuses. Nettoyez-les avec de l'eau chaude savonneuse. Puis, vous les rincez avec de l'eau claire et vous les séchez.
- D. voir solution 11F et 12E
- E. Erreur boîte de commande. Remplacez-la ou renvoyez-la au Donic-Newgy Service Center
- F. Vérifiez la taille de la balle (voir image 11, page 18). Uniquement les balles de 40 mm ou 40+ doivent être utilisées.
- G. Les vis du moteur Ballspeed (91) sont desserrées et doivent être resserrées. Voir image C, page 42
- H. Les fentes de guidage dans le boîtier pour la suspension du bloc de commande sont cassées. Le boîtier doit être remplacé. Voir image D, page 45

PROBLÈMES OSCILLATEUR

8. **PROBLÈME**

Les balles n'atterrissent pas aux endroits prévus.

SOLUTIONS À ENVISAGER

- A. Réglage de l'oscillateur, voir OSZ KALIB, page 12. Quand l'oscillateur n'est pas calibré, vérifiez que l'oscillateur commande de spin (83) est monté correctement sur le servomoteur (85). Voir images A&B, page 45. Visualisez également la vidéo sur le site : <http://www.newgy.trouleshooting.html>.

- B. Vérifiez la situation de OSC ALEAT. Voir page 9.
- C. Réglez correctement l'option MAIN. Voir page 12.
- D. Le servomécanisme est usé ou défectueux. Le remplacer par une nouvelle unité et effectuer un nouveau réglage. voir image B, page 45 et OSC CALIB page 12
- E. Vérifiez que le robot se trouve tout droit sur la table, au point où la ligne médiane et la ligne de fond se croisent. Si le positionnement est exact, les tiges de fixation incurvées se soutiennent sous la surface et le plateau de soutien du seau de balles est posé sur celle-ci. voir position 1 du robot, image 12, page 19.
- F. Le câble de raccordement n'est pas fixé correctement. Voir solution 2B.
- G. Vérifiez que le couvercle frontal (53) est fixé correctement. voir solution 16C.

9. **PROBLÈME**

Le moteur de l'oscillateur tourne mais la tête ne pivote pas

SOLUTIONS À ENVISAGER

- A. Vérifiez que des valeurs différentes ont été réglées pour POSITION L et POSITION R, afin de permettre un pivotement de l'oscillateur.
- B. Quelque chose perturbe le pivotement de la tête du robot, éventuellement un câble. Eteignez le robot et ôtez l'obstacle.
- C. Le servomécanisme est (85) est usé ou défectueux. Voir solution 8D.
- D. Vérifiez la connexion entre le câble du servomoteur et le câble d'alimentation de l'oscillateur (86) au guidage supérieur (54). Si détaché, connectez correctement.
- E. Vérifiez que l'oscillateur est assemblé correctement et qu'il n'est pas cassé. Voir images A&B, page 45 pour un assemblage correct.
- F. Le servomoteur ne fonctionne pas. Voir solution 11A,B,C et D.
- G. Vérifiez la soupape de OSC CALIB. Si : 55, alors régler sur 25 et calibrer l'oscillation, page 12.

PROBLÈMES GÉNÉRAUX DU MOTEUR

10. **PROBLÈME**

Le moteur Ballspeed ou le moteur du transport des balles tourne à l'envers

SOLUTIONS À ENVISAGER

- A. Le câble de raccordement est trop relâché. Voir solutions 2 A&B
- B. Interruption des circuits électriques du câble de raccordement. A remplacer par un câble qui fonctionne.
- C. Vérifiez que les câbles sont soudés correctement au terminal des moteurs respectifs. Voir images D&I, page 45&46

11. **PROBLÈME**

Un ou deux moteurs ne fonctionnent pas tandis que les autres marchent normalement

SOLUTIONS À ENVISAGER

- A. Le câble de raccordement est trop relâché. Voir solution 2B.
- B. Un ou plusieurs câbles dans le câble de raccordement à 5 pôles sont défectueux. Faites un contrôle du câble, en le connectant et en allumant le robot. Le bouton de réglage du moteur qui ne fonctionne pas doit être réglé sur 10, les autres boutons de réglage sur 0. Puis, vous manipulez le câble (appuyer, cogner, tirer, tourner, etc.), pour obtenir un contact à travers le câble défectueux. Si le moteur commence alors subitement à travailler, vous avez trouvé l'origine du défaut. Vous pouvez aussi effectuer

un contrôle du câble à l'aide d'un voltmètre. S'il est défectueux, il faut le remplacer.

- C. La boîte de commande est endommagée ou cassée. Si possible, testez-la à l'aide d'une deuxième boîte de commande. Vous pouvez aussi laisser défiler le diagnostic de l'appareil (page 15) et transmettre le rapport à ce sujet à un technicien.
- D. Vérifiez s'il n'y a pas deux fiches de la fiche du câble de raccordement à 5 pôles qui se touchent ou qu'un fil n'est pas soudé correctement à la fiche. Si tel est le cas, séparez les deux pins pour qu'ils ne puissent plus se toucher ou vous devez souder une connexion défectueuse.
- E. Le moteur est "encroûté", comme si le moteur n'avait pas été utilisé durant un long moment ou qu'il a été rangé dans un endroit avec une humidité de l'air extrêmement élevée. Tournez le bouton de réglage du moteur défectueux sur maximum. Effectuez une torsion à l'aide de vos doigts à l'engrenage en métal, à l'extrémité du moteur. Si le moteur était "encroûté", il tournera à nouveau. Vaporisez le moteur à l'aide d'un lubrifiant pour contacts électriques.
- F. Le moteur est défectueux. Il peut être testé à l'aide de câbles de démarrage, reliés à une batterie de 9 Volt. Avant de tester, ôtez toutes les roues dentées qui sont liées au moteur. Au cas où le moteur ne fonctionnerait pas grâce à l'énergie de la batterie, il doit être remplacé.

12. **PROBLÈME**

Le moteur tourne mais il ne change pas sa vitesse quand vous actionnez le bouton de réglage.

SOLUTIONS À ENVISAGER

- A. Effectuez un nouvel essai de la boîte de commande, en retirant pour un court instant la fiche de la prise de courant.
- B. Pièces dans la boîte de commande sont défectueuses. Renvoyez s'il vous plaît pour réparation.
- C. Le câble de raccordement est relâché. Voir solution 2B.

MODE EXERCICES

13. **PROBLÈME**

Lors des exercices, les balles sont jouées trop courts ou trop longs.

SOLUTIONS À ENVISAGER

- A. Réglez AJUST VITESSE sur 0.
- B. Réglez l'angle d'inclinaison comme conseillé dans l'exercice. Puis, vous augmentez ou diminuez un peu le réglage con-seillé, afin d'adapter l'endroit d'atterrissage de la balle.
- C. Vérifiez que la vitesse des balles est réglée correctement. Voir VITESSE CALIB page 14.
- D. Nettoyez la roue d'éjection et le bloc de commande. Voir page 39.
- E. Vérifiez que la table et le robot sont positionnés correctement. Quand des balles courtes atterrissent dans le filet, contrôlez la hauteur du filet à l'aide d'une toise DONIC

14. **PROBLÈME**

Des balles en revers sont jouées sur le côté gauche et inversement.

SOLUTION À ENVISAGER

- A. MAIN n'est pas réglé correctement dans le

REGLAGE. Voir page 12.

15. **PROBLÈME**

Il n'y a pas de présentation préalable

SOLUTION À ENVISAGER

- A. Il n'y a pas tous les exercices qui utilisent l'option de la présentation préalable. Normalement, il n'y a pas de présentation préalable pour des exercices qui comprennent des réglages aléatoires pour VITES BALLE ou Position et ceux pour lesquels l'endroit du rebond ne peut pas être affiché comme il se doit. Pourtant, l'exercice se déroule correctement. Vous trouverez d'autres détails dans la partie diagrammes d'exercices (pages 22 – 29). Si le numéro de l'exercice est compris entre 33 – 64, sa conception pourrait être définie par l'utilisateur et de ce fait, aucune présentation préalable ne serait disponible. Vérifiez les points d'impact à l'aide des diagrammes d'exercices. Si ces derniers ne concordent pas, vous pouvez utiliser la fonction "Faire revenir les exercices aux réglages d'usine" du R.P.2 PC (voir page 28).

ENGORGEMENTS DE BALLE

16. **PROBLÈME**

Engorgement de balles à l'intérieur de l'appareil. De tels engorgements sont normalement signalés par un bip et une information sur la boîte de commande — BLOQUE BALLE ALARM VERIFIER CANAL DE BALLE — apparaît sur l'écran.

SOLUTIONS À ENVISAGER

- A. Vérifiez que le câble de raccordement est connecté correctement aux deux extrémités. L'alarme peut aussi être activée par erreur quand la boîte de commande ne peut pas reconnaître une connexion au robot. Dans ce cas précis, il n'y a pas de problème à l'intérieur du canal de balles. Connectez correctement le câble de raccordement et l'alarme s'arrête. L'utilisation de balles sales produit souvent un frottement extrêmement élevé quand les balles sont déplacées dans le robot. . Voir image 20, page 34
- B. Nettoyez les balles avec de l'eau chaude savonneuse, puis rincez-les avec de l'eau claire et séchez-les. Le fait que les balles soient cabossées peut provenir aussi d'un bloc de commande et /ou d'une roue d'éjection sales. Inspectez régulièrement ces pièces et suivez les conseils de nettoyage page 39.
- C. Le couvercle frontal n'est pas fixé correctement (53), voir image 21, page 36.
- D. Des balles trop grandes, irrégulières et ovales. Vérifiez vos balles à l'aide de la cavité de contrôle dans le stoppeur de balles2. Enlevez toutes les balles qui ne s'accordent pas facilement à cette cavité de contrôle. De plus, évitez toutes les balles dotées d'une couture rugueuse, même si elles s'accordent à la cavité. Lavez et frottez les nouvelles balles, comme cela est décrit dans les instructions importantes de la page de téléchargement de Newgy.
- E. Des corps étrangers ou des pièces détachées dans le transport des balles. Otez le couvercle frontal transparent (image 21, page 36) et cherchez des objets qui pourraient gêner la roue collectrice de balles lors de sa rotation ou des balles lors de leur transport à travers le canal de balles. Vérifiez l'intérieur de

- la tête du robot. Fixez éventuellement des pièces détachées ou ôtez des objets gênants.
- F. Un ressort d'éjection des balles usé ou défectueux. Ouvrez la tête du robot et vérifiez si le ressort de l'éjection des balles est usé. Si vous constatez des endroits usés ou brillants ou d'autres défauts, vous devez remplacer le ressort. Le ressort doit être complètement rond et ne doit pas présenter des endroits aplatis et enfoncés. Voir Image D, page 42.
 - G. Le moteur Ballspeed tourne dans le sens inverse. Voir problème 10.

ECRAN LCD

17. PROBLÈME

L'affichage LCD ne fonctionne pas correctement — écran vide, texte tronqué, l'écran reste accroché.

SOLUTIONS À ENVISAGER

- A. Voir solution 2A
- B. En activant une fonction spéciale (voir page 14), l'écran devient vide et noir. Ceci est un processus normal. Appuyez deux fois sur la touche Puissance (I/⏻), pour maintenir le mode fonction spéciale, sans activer pour autant une de ces fonctions.
- C. Revenir aux réglages d'usine (voir page 14).
- D. Quand l'écran semble normal quand le câble de raccordement a été sorti, mais vide puis noir quand le câble a de nouveau été connecté, il y a vraisemblablement un court circuit électrique du servomoteur ou du senseur. Voir conseils techniques #5 (TSB5) sur le site Newgy.com
- E. Quand l'écran affiche une autre langue que vous ne pouvez pas lire et comprendre, alors choisissez la langue désirée, en suivant les conseils du choix des langues, page 14.
- F. Connectez votre robot avec un ordinateur et réinitialisez la fonction écran sur réglages d'usine, en laissant défiler R.P.2PC.

¹Uniquement Robo-Pong 1055

²Robo-Pong 2055 uniquement

REMARQUES:

1. Référez-vous aux dessins suivants quand vous montez ou démontez le robot. Les numéros clés, servant à l'identification des pièces, correspondent aux numéros clés de la liste des pièces page 47 & 48.
2. En règle générale, vous ne pouvez pas effectuer des réparations à n'importe quel pièce du robot. Si vous remarquez qu'une pièce est défectueuse ou usée, vous devez l'échanger. Votre robot est conçu de telle sorte qu'il peut être reconditionné ou réparé très facilement.
3. Utilisez un lubrifiant avec parcimonie pour les unités d'engrenage qui sont reliées au moteur. Le lubrifiant excédentaire pourrait atteindre les balles ou d'autres pièces du robot. Il risquerait de rassembler la saleté et provoquer la formation de grumeaux. N'utilisez pas de nettoyeurs avec des solvants ou d'autres produits chimiques pour les pièces plastifiées. Les produits chimiques pourraient détériorer celles-ci.

IMAGE A

COUVERCLE DE L'OSCILLATEUR BLOC DE PIVOTEMENT & GUIDAGE SUPÉRIEUR

Quand ces pièces sont assemblées, veillez à ce que la Goupille de la pièce 83 va dans l'ouverture de la pièce 82. Contrôlez aussi que le Pin pivot supérieur de la pièce 82 va dans l'ouverture correspondante de la pièce 54 et que le Pivot pin inférieur de la pièce 82 va dans l'ouverture correspondante de la pièce 54.

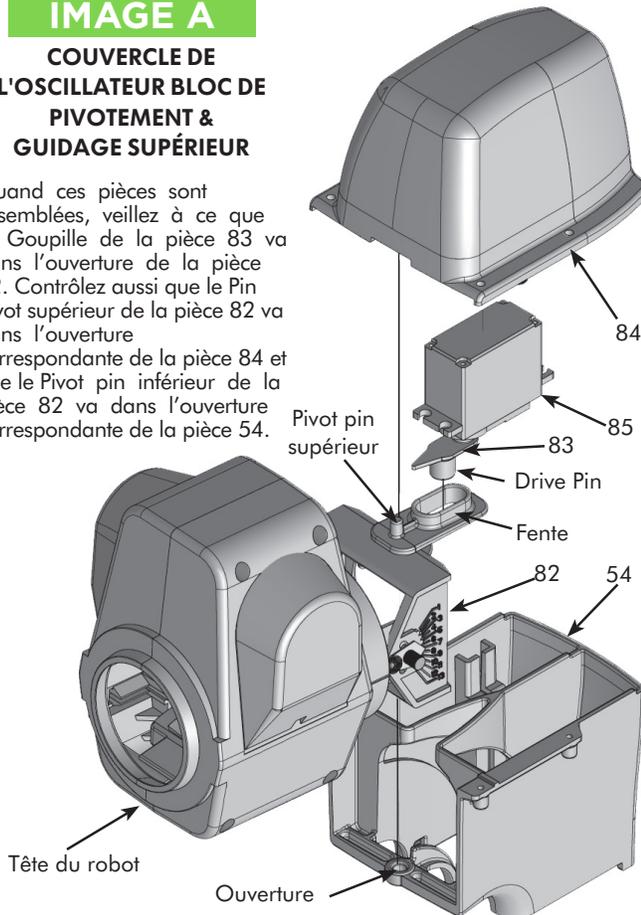


IMAGE B

SPIN DE PROPULSION DE L'OSCILLATEUR.

Montez tout d'abord Servo (85) dans la boîte Servo et raccordez les deux fiches. Avant de fixer la Goupille (83) au Servo, raccordez le robot avec la boîte de commande et réglez la position L sur 10. A présent, vous fixez la Goupille au Servo de sorte que la pointe de la flèche pointe le plus exactement possible en direction du marquage au milieu du boîtier (une précision optimale n'est probablement pas possible). Puis, vous vissez le pin sur le Servo. Veillez à ce que le filet du pin et celui du Servo vont l'un sur l'autre. Après le remontage, exécutez OSC CALIB

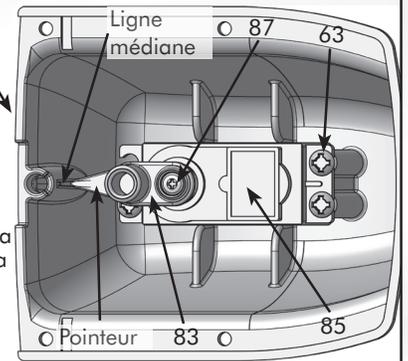


IMAGE C

MOTEUR BALLSPEED & ROUE AU BOITIER

Avertissement: La vis (81) possède un filet gauche! Otez la vis dans le sens de la montre; serrez-la contre le sens de la montre.

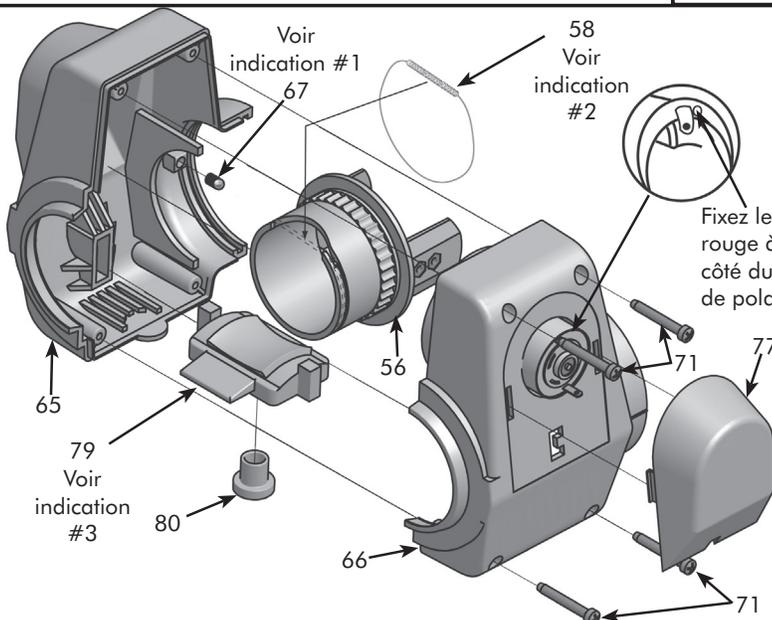
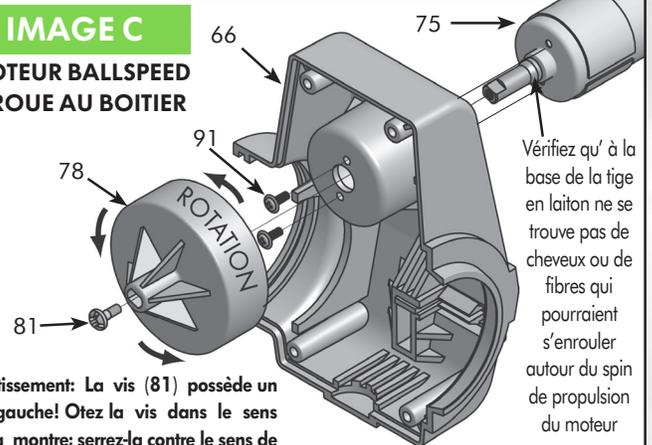


IMAGE D

ASSEMBLAGE DE LA TÊTE DU ROBOT

1. Quand vous démontez la tête du robot, ne laissez pas tomber la petite bille en acier et les ressorts (68, 67) de la partie droite du boîtier (65) car ces derniers sont minuscules et peuvent se perdre facilement. Un peu de lubrifiant sur les deux pièces facilitera l'assemblage. Travaillez au-dessus d'une serviette, pour éviter la perte de pièces.
2. Avec un peu de colle instantanée, collez le ressort d'éjection (58) au tube d'éjection (56). Otez les restes de vieille colle avant de renouveler le ressort.
3. Gardez le bloc de commande (79) et la roue d'éjection propres, pour obtenir une vitesse de balles constante. Voir page 39 conseils pour le nettoyage.

IMAGE E

TÊTE DU ROBOT AU BLOC DE PIVOTEMENT

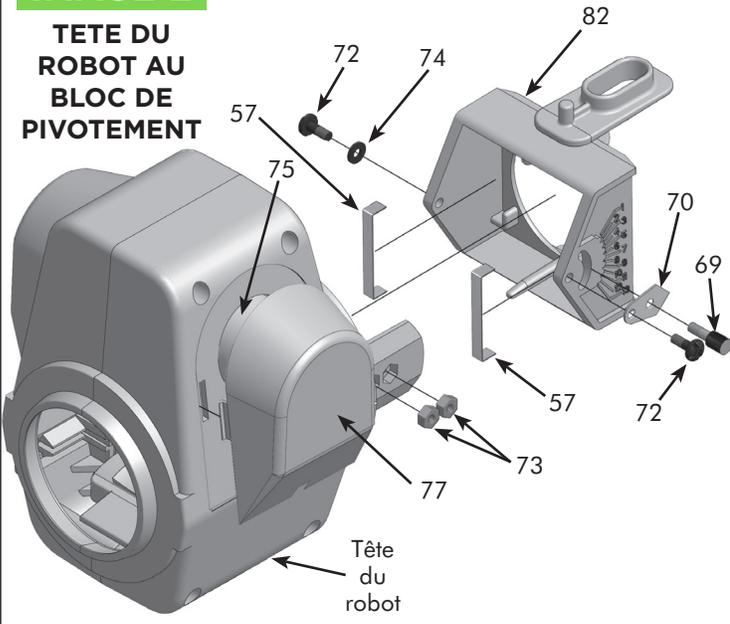


IMAGE F

CABLE DE RACCORDEMENT A 5 POLES & PCB

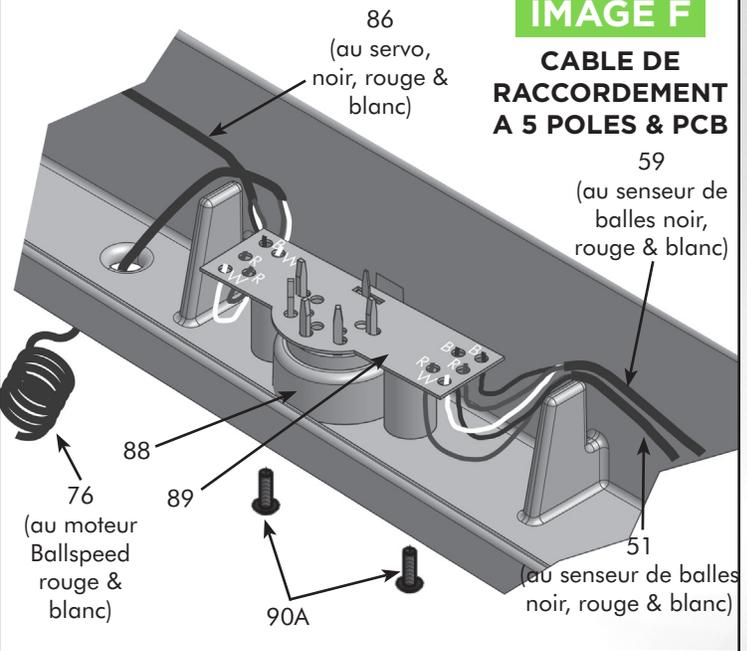


IMAGE G

GUIDAGE SUPÉRIEUR DU TRANSPORT DES BALLES, BOITIER ARRIÈRE

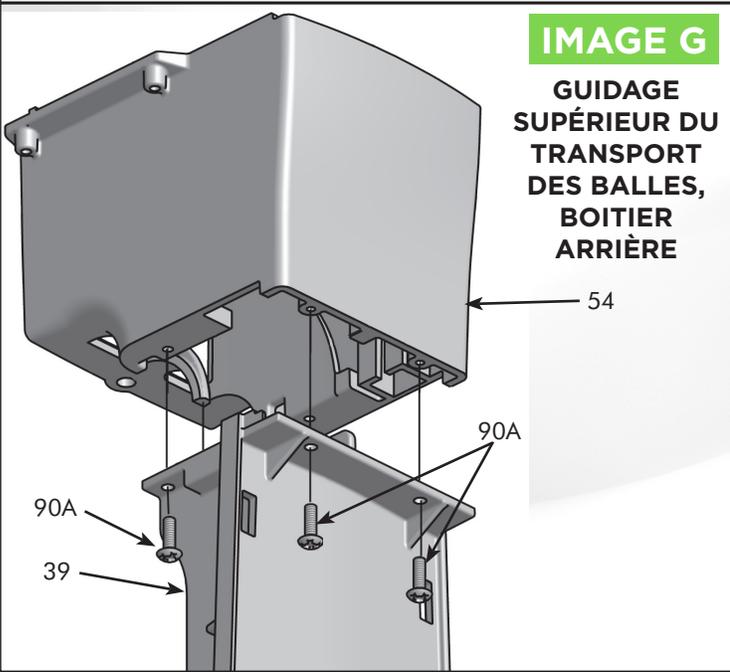


IMAGE H

SENSEUR DE BALLES AU BOITIER ARRIÈRE

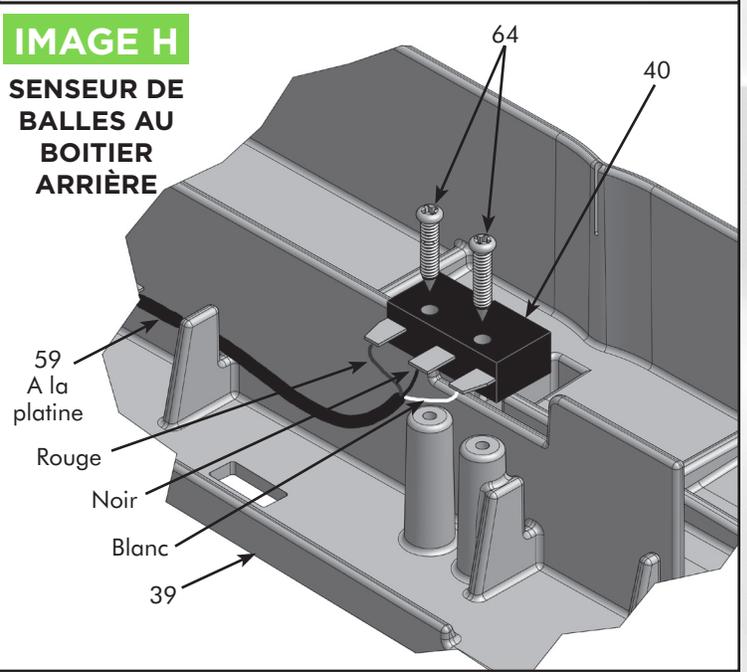
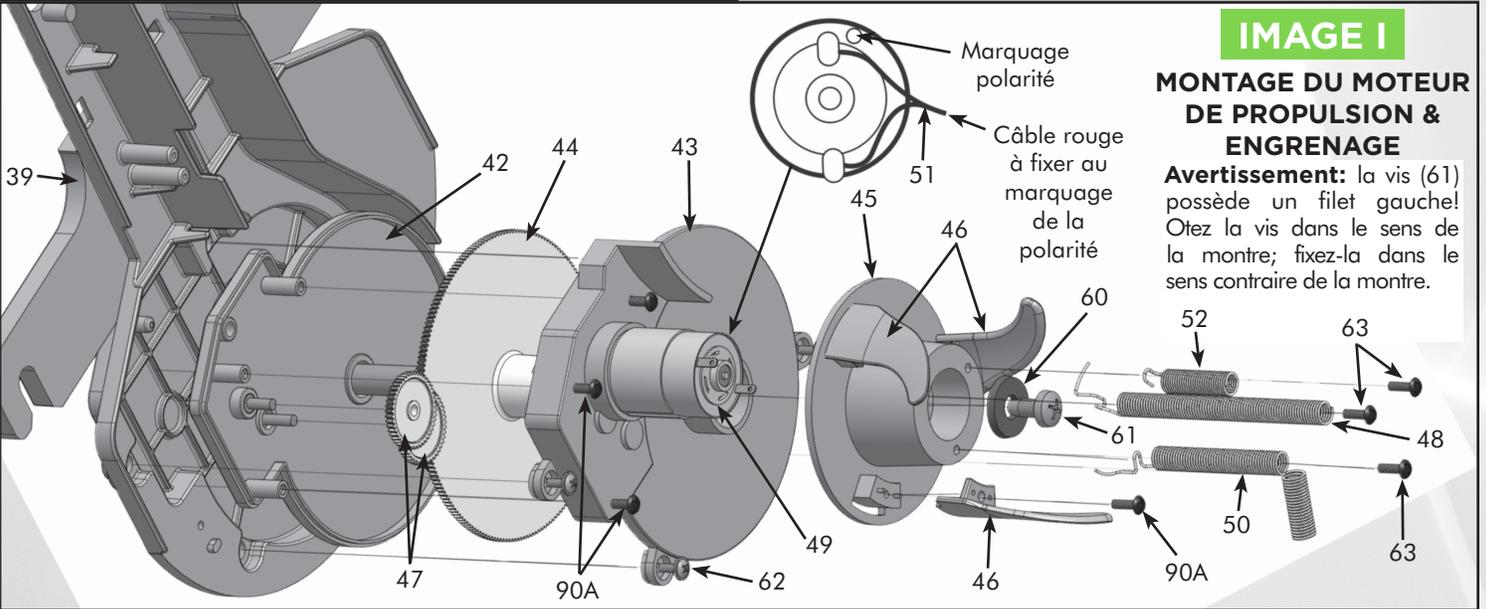


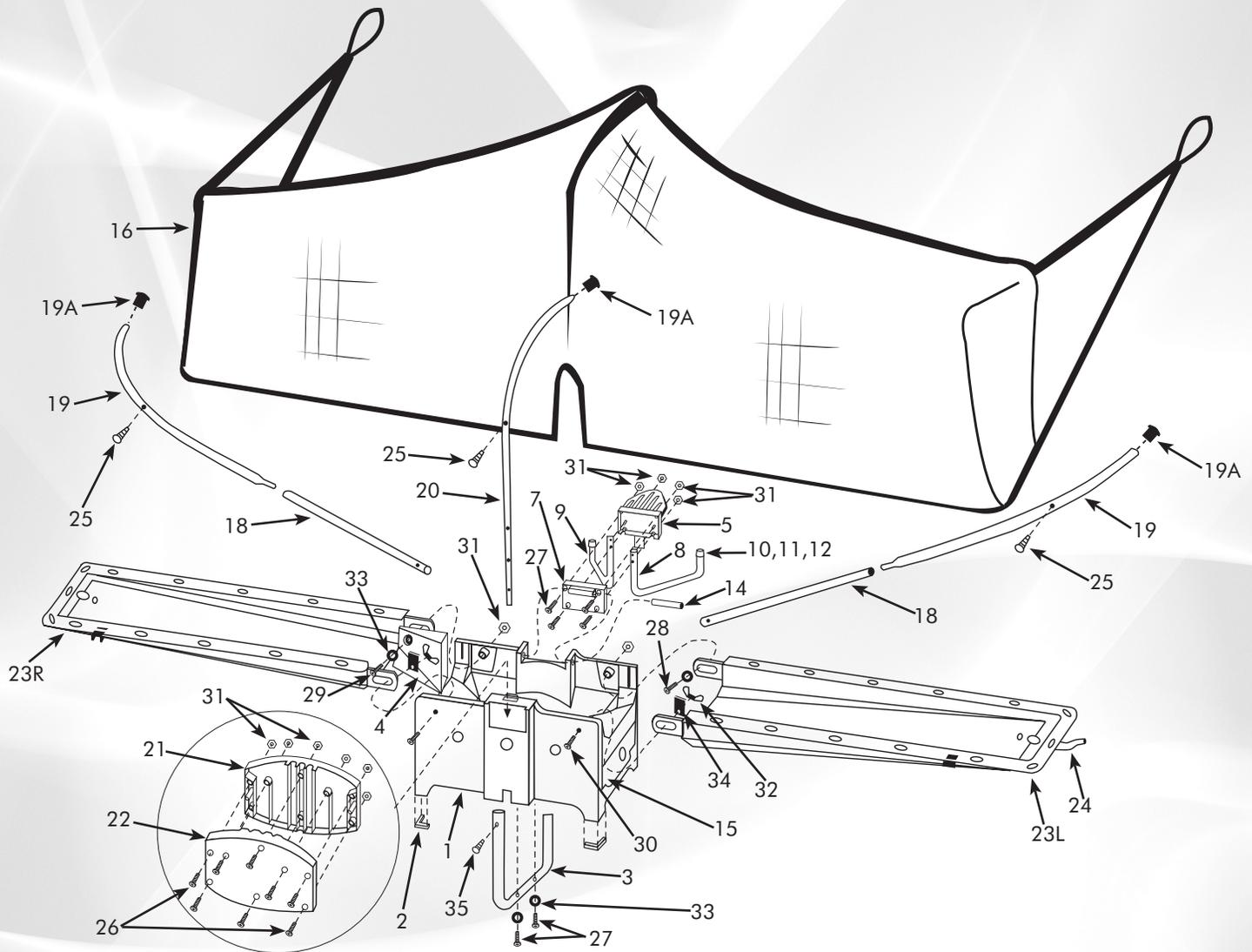
IMAGE I

MONTAGE DU MOTEUR DE PROPULSION & ENGRENAGE

Avertissement: la vis (61) possède un filet gauche! Otez la vis dans le sens de la montre; fixez-la dans le sens contraire de la montre.



LISTE DES PIÈCES POUR L'ASSEMBLAGE DU FILET DE RATTRAPAGE (2055 UNIQUEMENT)



NOTE: les numéros clé de cette liste de pièces servent à l'identification de la pièce respective dans l'ensemble du Manuel du Propriétaire

Clé#	Pièce #	Dénomination	Nombre
1	2000-100	Bac collecteur	1
2	2000-101	Support en caoutchouc	4
3	2000-102	Tube de soutien en U	1
4	2040-103	Cale de remplissage	1
5	2000-104A	Plateau support avant	1
6	2000-106A	Base du plateau support avant (sans Illust.)	1
7	2000-108A	Plateau support arrière	1
8	2000-110	Béquille d'appui gauche	1
9	2000-112	Béquille d'appui droite	1
10	2000-114	Embout en caoutchouc de la béquille (13 mm)	2
11	2000-116	Embout en caoutchouc de la béquille (19 mm)	2
12	2000-118	Embout en caoutchouc de la béquille (25 mm)	2
13	2000-120	Rondelle en caoutchouc	4
14	2000-122	Pin Rotatif	1
15	2050-124A	Stoppeur de balles	2
16	2040-126A	Filet, 40 mm	1
17	18022-219	Clip en Plastique (Image 18A, Page 20)	2
18	2000-128	Tube de soutien du filet droit	2

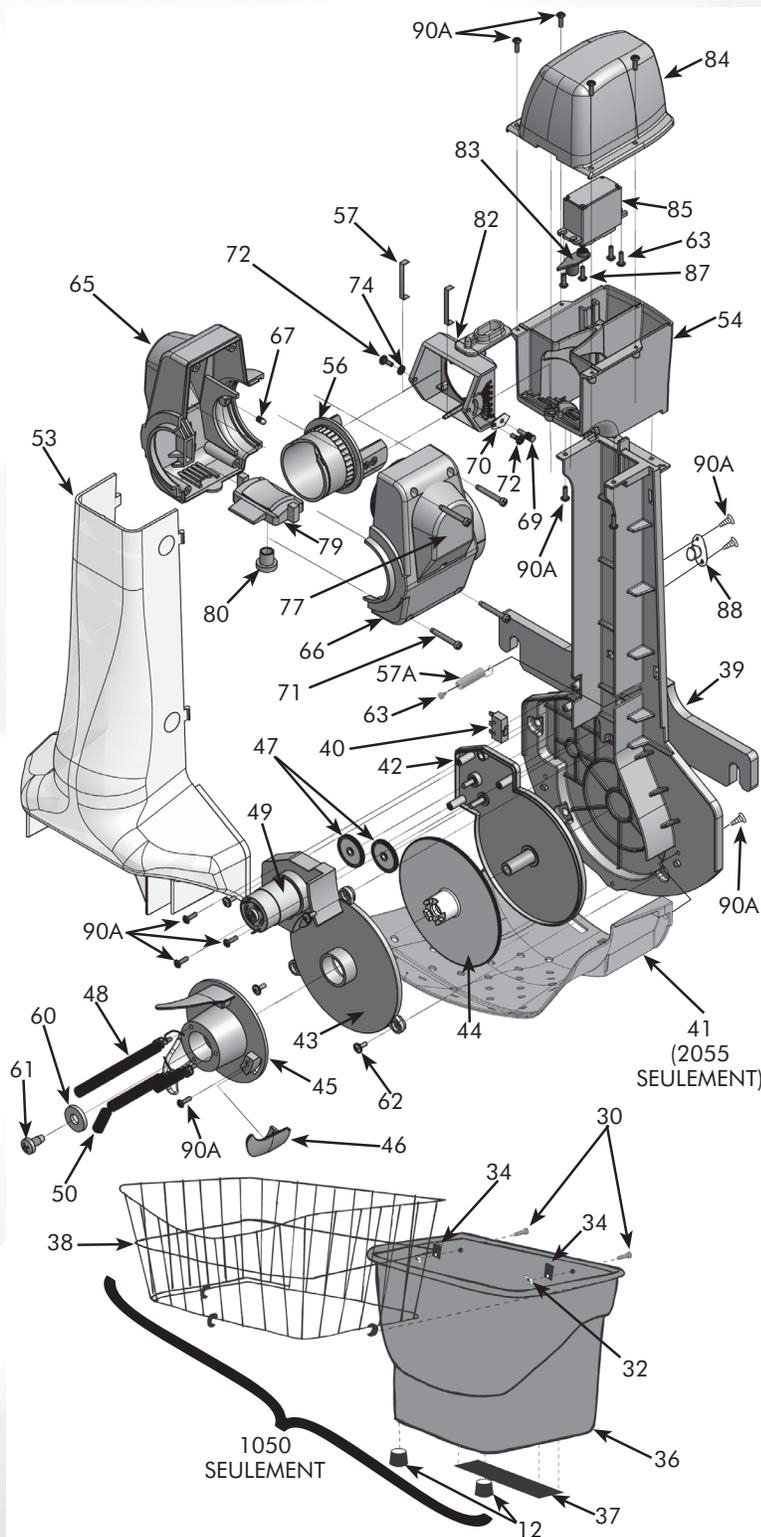
Clé#	Pièce #	Dénomination	Nombre
19	2000-130	Tube de soutien incurvé du filet, G & D	2
19A	2000-131	Tube de soutien bouchon	3
20	2000-132	Tube de soutien incurvé du filet, Milieu	1
21	2000-134A	Plateau support du filet, Avant	1
22	2000-136A	Plateau support du filet, Arrière	1
23	2000-138	Canal de retour des balles	2
24	2000-140A	Lanière de fixation de l'auge à balles	1
25	2000-300	Vis de fixation du filet	3
26	2000-302	#8 x 25 mm vis mécanique	8
27	2000-304	#8 x 19 mm vis mécanique	6
28	2000-306	#8 x 13 mm vis mécanique	1
29	2040-307	#8 x 16 mm vis mécanique	1
30	2000-308	#8 x 25 mm boulon hexagonal	2
31	2000-310	#8 Ecrou hexagonal	16
32	2000-312	Ecrou à oreilles	2
33	2000-314	Grande rondelle	4
34	2000-315	Rondelle	2
35	2000-316	#8 x 9 mm vis mécanique	1

LISE DES PIÈCES POUR L'ASSEMBLAGE DU CORPS ROBOT & SEAU DE BALLES

Clé#	Pièce #	Dénomination	Nombre
36	1040-100	Seau de balles ¹	1
37	1040-101	Support seau de balles ¹	1
38	1040-105	Panier de récupération des balles ¹	1
39	2050-142A	Canal de transport des balles , PD	1
40	2050-143	CTB Capteur de balles	1
41	2000-144A	CTB Plateau de chargement ²	1
42	2050-145	CTB Supports de chargement	1
43	2040-147	CTB Couvercle avant	1
44	2050-149	Engrenage principal	1
45	2040-151B	Roue collectrice de balles	1
46	2040-153A	Doigt collecteur de balles	3
47	2050-155	Engrenage de transmission	2
48	2050-157A	Ressort long	1
49	2050-158	Engrenage moteur	1
50	2050-159A	Ressort moyen	1
51	2000-160A	Câble d'alimentation (Img. F & I, p. 45)	1
52	2040-161B	Ressort court (Img. I, p. 45)	1
53	2040-162A	Couvercle transparent	1
54	2050-164B	Guidage supérieur	1
55	2050-165	Couvercle guidage supérieur	1
56	2050-166	Tube d'éjection des balles	1
57	2000-168	Frein, tube d'éjection des balles	2
58	2000-170A	Ressort tube d'éjection des balles (Img.D, p.44)	1
59	2050-171	Senseur de balles câble d'alimentation	1
60	2050-313	Roue collectrice des balles rondelle	1
61	2050-317	Roue collectrice des balles vis de sécurité	1
62	2000-318	#4 x 8 mm vis mécanique	4
63	2040-319	Vis ressort	3
64	2050-327	Vis senseur de balles	2
65	2050-173	Boîtier de la tête du robot , Gauche	1
66	2050-174	Boîtier de la tête du robot, Droit	1
67	2000-176	Goupille de la tête du robot	1
68		Cette pièce n'est plus utilisée	
69	2050-180	Bouton de réglage angle d'éjection	1
70	2050-182	Afficheur de degrés	1
71	2000-320	# 8 x 30 mm vis mécanique	4
72	2040-321	Vis rotative tête du robot	2
73	2040-323	Ecrou de la vis rotative tête du robot	3
74	2050-329	Rondelle pour vis rotative tête du robot	1
75	2000-184	Moteur Ballspeed avec marque en laiton	1
76	2000-186B	Câble d'alimentation enroulé (Img. F, p. 45)	1
77	2000-188	Boîtier moteur	1
78	2000-190	Roue d'éjection (Img. C, pg. 44)	1
79	2040-192A	Bloc de commande, 40 mm	1
80	2050-193	Fiche féminine bloc de commande	1
81	2000-324	Vis rotative roue d'éjection	1
82	2050-196A	Conduite de pivotement oscillateur, 40mm	1
83	2050-201	Oscillateur commande de spin	1
84	2050-204	Oscillateur boîtier moteur	1
85	2050-211	Oscillateur servomoteur	1
86	2050-210	Osc. câble d'alimentation avec fiche (Img. F)	1
87	2050-325	Osc. commande de spin vis (Img. B, p. 44)	1
88	2050-218	Fiche à 5 broches	1
89	2050-219	Fiche à 5 broches PCB (Img. F, p. 45)	1
90	2000-328	#4 x 9 mm vis à sécurité autonome	3
90A	2000-328A	Vis alésant l'écrou	16 ¹ /19 ²
91	2000-330	#2 x 6 mm vis mécanique (Img. C, p. 44)	4
92	2050-220	Câble de raccordement (sans illust.)	

Clé#	Pièce #	Dénomination	Nombre
93	2050-222N	Boîte de commande (sans illust.)	1
94	2050-223N	Adaptateur boîte de commande (voir p. 37)	1
95	2050-224	Boîte de commande (voir p. 6)	1
96	2050-226	Fixation boîte de commande (voir # 8, p. 4)	1

¹Robo-Pong uniquement 1050; ²Robo-Pong uniquement 2050





INFORMATION GARANTIE

Garantie fabricant de 2 ans

Le fabricant accorde à l'acheteur d'origine, une garantie de deux ans à compter de la date d'achat du produit, sur les finitions et contre les défauts de fabrication.

Si, durant la période de garantie, un défaut de fabrication, ou de fonctionnement est constaté, nous vous prions de contacter le NEWGY- DONIC Service Center, en décrivant le problème rencontré. Lors de votre prise de contact, veuillez-vous munir du numéro de série de votre appareil.

Nous vous informerons ensuite, le cas échéant, de la démarche à suivre, s'il est nécessaire ou non, d'envoyer votre robot à des fins de vérification ou de réparation. Au cas où on vous demanderait de renvoyer le robot, veuillez-vous assurer que ce dernier soit suffisamment protégé et procédez ensuite à l'envoi en port payé, si possible dans le carton d'origine.

Au cas où, que le robot serait défectueux, conforme aux conditions de la garantie, nous nous octroyons le droit, en fonction de notre jugement, de réparer le produit défectueux ou de le remplacer et de le retourner à une adresse en Allemagne (l'expédition dans d'autres pays, peut engendrer des frais de port supplémentaires).

Cette garantie n'est pas transférable et ne couvre pas les pièces d'usure, ni les dégâts causés par une utilisation ou une installation non-conforme. La garantie fabricant est annulée, si le robot n'est pas utilisé conformément, détérioré, ou a été modifié par rapport à son état d'origine.

La Garantie et les services sont uniquement valables dans la zone d'acquisition initiale du robot.

CONTACTEZ NOUS

DONIC Sportartikel Vertriebs-GmbH
Donic-Newgy Service Center
Vorderster Berg 7
66333 Völklingen
+49 6898 2909 03
+49 6898 2909 80
info@donic.com
www.donic.com

CONTACTEZ NOUS

Newgy Industries, Inc.
Tennessee, USA
800-556-3949
615-452-6470
newgy@newgy.com
www.newgy.com

Manufactured under the following U.S. patents:
8758174, D663757, 5485995 & 4844458.
Additional U.S. and foreign patents pending.
Robo-Pong, Pong-Master, Robo-Balls, Pong-Pal,
Newgy, and The Quicker Ball Picker Upper are
trademarks owned or exclusively licensed to
Newgy Industries, Inc., Tennessee, USA.

DONIC[®]
NEWGY[®]