

SMARTPONG

Der smarteste Tischtennisroboter der Welt



FERNBEDIENUNG

KURZANLEITUNG

Inhaltsverzeichnis

Bedienung im Auto-Modus	3
Bedienung im Manuellen Fixmodus	4
Speicher/Zyklus-Modus – Einstellung des Ballrichtungsspeichers	5
Speicher/Zyklus-Modus - Überprüfen des Ballrichtungsspeichers	6
Speicher/Zyklus-Modus - Löschen des Ballrichtungsspeichers	7

Bedienung im Auto-Modus

Schritt 1

Drücken Sie den **Netzschalter** auf der Fernbedienung

Schritt 2

Drücken Sie die Taste **AUTO**

Schritt 3

Drücken Sie die Taste **+/-**, um die Ballrichtung-Speichermodule 1 bis 9 auszuwählen

Aktion beenden

Schritt 4

Stellen Sie die Servicefrequenz der Bälle ein

Schritt 5

Stellen Sie die Laufzeit ein

Schritt 6

Drücken Sie die Taste **START**

Hinweis

Bitte visieren Sie den Roboter zuerst mit der Fernbedienung an und drücken Sie danach die Taste **START**.



Dies ist eine Kurzanleitung. Für eine ausführlichere Beschreibung zum Betrieb und den Funktionen, lesen Sie sich bitte das BENUTZERHANDBUCH durch.

Bedienung im Manuellen Fixmodus

Schritt 1

Drücken Sie den **Netzschalter** auf der Fernbedienung

Schritt 2

Drücken Sie die Taste **MANU**

Schritt 3

1. Schalten Sie zum Manuellen Fixmodus um
2. Stellen Sie die Koordinaten der Fixposition ein (1~9)

Schritt 4: Steuerung der Ballrichtung

Höhenwinkel

Ballspin

Ballgeschwindigkeit

Aktion beenden

Schritt 5

Stellen Sie die Servicefrequenz der Bälle ein

Schritt 6: Ein Probeservice

Falls eine Neueinstellung notwendig ist, wiederholen Sie bitte die Schritte 3-4.

Schritt 7

Stellen Sie die Laufzeit ein

Schritt 8

Drücken Sie die Taste **START**



Dies ist eine Kurzanleitung. Für eine ausführlichere Beschreibung zum Betrieb und den Funktionen, lesen Sie sich bitte das BENUTZERHANDBUCH durch.

Speicher/Zyklus-Modus – Einstellung des Ballrichtungsspeichers

Schritt 1

Stellen Sie Spin, Winkel und Schwenken im Manuellen Fixmodus ein (bitte visieren Sie den Roboter mit der Fernbedienung an).

Stellen Sie danach die Ballgeschwindigkeit und Frequenz ein. Nachdem die Einstellungen vollständig sind, drücken Sie für ein Probeservice die Taste

Einzelservice (🤖).

Überprüfen Sie, ob die Ballrichtung Ihren Wünschen entspricht. Wenn nicht, wiederholen Sie den letzten Schritt.

Schritt 2

Verwenden Sie die Taste +/-, um zu der Speichermodulnummer zu wechseln, wo Sie die Einstellungen abspeichern möchten.

Schritt 3

Visieren Sie den Roboter mit der Fernbedienung an und drücken Sie 3 Sekunden lang die Tasten **M** und **F2**, bis das System piept.



Hinweis

Um die Einstellungen für den Ballrichtungsspeicher des Speicher/Zyklus-Modus vorzunehmen, müssen Sie sich im Manuellen Fixmodus befinden.

Mehr Informationen dazu finden Sie im **BENUTZERHANDBUCH**.

Bitte visieren Sie den Roboter mit der Fernbedienung an, um Spin, Winkel und Schwenken einzustellen.

Dies ist eine Kurzanleitung. Für eine ausführlichere Beschreibung zum Betrieb und den Funktionen, lesen Sie sich bitte das **BENUTZERHANDBUCH** durch.

Speicher/Zyklus-Modus – Überprüfen des Ballrichtungsspeichers


Schritt 1

Drücken Sie die Taste **Speicher/Zyklus**, um zum Speicher/Zyklus-Modus umzuschalten.

Schritt 2

Verwenden Sie die Taste **+/-**, um ein anderes Speichermodul auszuwählen. Das LCD der Fernbedienung zeigt die aktuelle Einstellung des gewählten Speichermoduls an.

Hinweis

Drücken Sie **AUTO** oder die Taste , um zu einem anderen Modus umzuschalten.



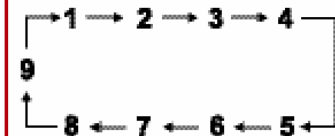
Schritt 3

Drücken Sie die Taste Einzelservice () .Bitte visieren Sie den Roboter mit der Fernbedienung an, der Roboter serviert einen Proball gemäß der Speichereinstellung.

Hinweis

Stellen Sie die gewünschte Laufzeit (1-15 Minuten) im Speicher/Zyklus-Modus ein und drücken Sie die Taste **START**.

Das System serviert den Ball gemäß den Einstellungen im Speichermodul und durchläuft dabei die Modulnummern der Reihe nach.



Dies ist eine Kurzanleitung. Für eine ausführlichere Beschreibung zum Betrieb und den Funktionen, lesen Sie sich bitte das **BENUTZERHANDBUCH** durch.

Speicher/Zyklus-Modus – Löschen des Ballrichtungsspeichers

Schritt 1

Verwenden Sie die Taste +/- im Manuellen Fixmodus, um die Nummer des Speichermoduls auszuwählen, das Sie löschen möchten.

Schritt 2

Visieren Sie den Roboter zuerst mit der Fernbedienung an und drücken Sie dann 3 Sekunden lang die Tasten **CLR** und **F2**, bis das System piept. Dies bedeutet, dass der gewählte Speicher vom System gelöscht wurde.

Schritt 3

Um den Speicher zu löschen, müssen Sie sich im Manuellen Fixmodus befinden.

Drücken Sie die Tasten **CLR** und **F2** visieren Sie den Roboter dabei mit der Fernbedienung an, sonst löschen Sie nur den Speicher der Fernbedienung.



Dies ist eine Kurzanleitung. Für eine ausführlichere Beschreibung zum Betrieb und den Funktionen, lesen Sie sich bitte das BENUTZERHANDBUCH durch.