



# *IROBO PRO*

# **JUNIOR**

Kompakter Tischtennisroboter mit Fernbedienung

Compact table tennis robot with remote control

Robot de tennis de table compact avec télécommande

Kompaktowy robot do tenisa stołowego

z pilotem sterującym.

## **Bedienungsanleitung**

## **Instruction Manual**

## **Mode d'emploi**

## **Instrukcja obsługi**

Bedienungsanleitung bitte vor der Benutzung lesen

Please read this manual before the first operation

Lire le mode d'emploi avant la première mise en service

Przed użyciem zapoznaj się z instrukcją obsługi

**1) Technische Daten**

Abmessungen Verpackung:  
34,5 x 29 x 49 cm

Gewicht Verpackung: 4,0 kg

Abmessungen Roboter:  
30 x 24 x 53 cm

Gewicht Roboter: 2,8 kg

Stromspannung: 100-230V,  
50/60 Hz, 25W

Der Roboter sollte nur bei  
Temperaturen zwischen 10°  
und 30°C betrieben werden.

**1) Technical data**

Dimensions packaging:  
34,5 x 29 x 49 cm

Weight packaging: 4,0 kg

Dimensions robot:  
30 x 24 x 53 cm

Weight robot: 2,8 kg

Power supply: 100-230V, 50/60  
Hz, 25W

Robot should only be operated  
at a temperature between 10°  
and 30°C.

**1) Données techniques**

Dimensions emballage:  
34,5 x 29 x 49 cm

Poids emballage: 4,0 kg

Dimensions robot:  
30 x 24 x 53 cm

Poids robot: 2,8 kg

Tension électrique: 100-230V,  
50/60 Hz, 25W

Utiliser le robot seulement à  
une température entre 10° et  
30°C.

**1) Dane techniczne**

Wymiary opakowania:  
34,5 x 29 x 49 cm

Waga z opakowaniem: 4,0 kg

Wymiary robota:  
30 x 24 x 53 cm

Waga robota 2,8 kg

Zasilanie:  
100-230V, 50/60 Hz, 25W

Robot powinien być używany  
w temperaturze od 10 °C  
do 30 ° C.

**2) Lieferumfang**

- 1 x Roboter
- 1 x Ballcontainer
- 1 x Netzteil
- 1 x Fernbedienung

**2) Delivery contents**

- 1 x robot
- 1 x ball container
- 1 x power supply pack
- 1 x remote control

**2) Volume de livraison**

- 1 x robot
- 1 x récipient pour balles
- 1 x bloc d'alimentation
- 1 x télécommande

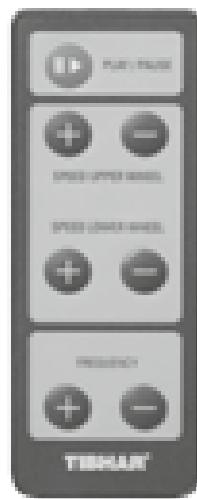
**2) Zawartość opakowania**

- 1 x robot
- 1 x pojemnik na piłki
- 1 x zasilacz
- 1 x pilot sterujący

Netzteil  
Power supply pack  
Secteur électrique  
Zasilacz



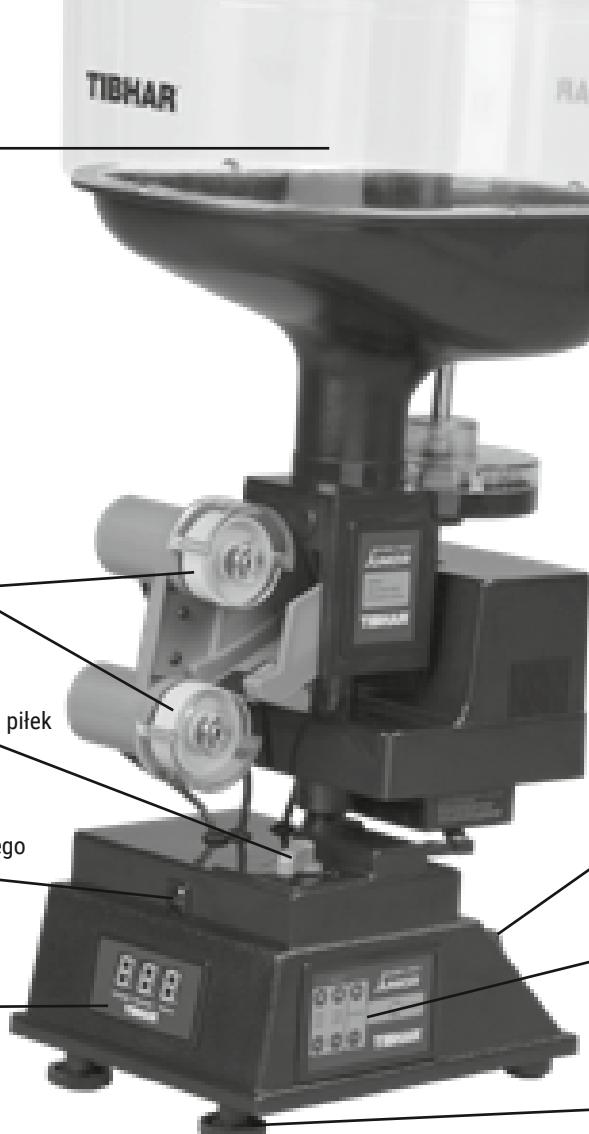
Fernbedienung  
Remote control  
Télécommande  
Pilot sterujący



Ballcontainer  
Ball container  
Récipient pour balles  
Pojemnik na piłki



Laufräder  
Friction wheels  
Roues de friction  
Rolki



Hebel zur Einstellung der Oszillation  
Angle adjustment switch  
Lever de modulation de l'angle  
Przelącznik zmiany kąta podawania piłek  
Sensor für Fernbedienung  
Remote control sensor  
Capteur pour télécommande  
Odbiornik sygnałów pilota sterującego

Anzeige  
Display  
Ecran d'affichage  
Wyświetlacz

Netzschalter  
Power switch  
Interrupteur  
Włącznik

Hauptbedienfeld  
Main control panel  
Panneau de commande  
Panel sterujący

Einstellung der Flugkurve  
Ball trajectory  
Trajectoire de la balle  
Pokrętło zmiany trajektorii lotu piłki

**1) Allgemeine Sicherheits-hinweise und sachgemäße Verwendung**

1. Bitte lesen Sie sich vor dem Gebrauch des Roboters diese Bedienungsanleitung sorgfältig durch und befolgen Sie alle Gebrauchshinweise.
2. Kinder sollten dieses Gerät nur unter Aufsicht eines Erwachsenen verwenden.
3. Benutzen Sie den den Robo-Pro Junior nur in geschlossenen, trockenen Räumen. Für eine Benutzung im Freien ist der Roboter nicht vorgesehen. Gleicher gilt für die Lagerung des Roboters.
4. Schließen Sie den Roboter nur an Stromquellen mit einer Spannung von 100-230V an.
5. Benutzen Sie nur das im Lieferumfang enthaltene Netzgerät.
6. Die Laufräder drehen mit hoher Geschwindigkeit. Vermeiden Sie das Berühren der Räder während des Betriebs.
7. Der Antrieb der Oszillation sollte während des Betriebs nicht berührt werden.
8. Nach dem Gebrauch Roboter ausschalten und von dem Stromnetz trennen.
9. Bitte schalten Sie bei jeglichen Wartungsarbeiten den Roboter aus und unterbrechen Sie die Verbindung zum Stromnetz.
10. Um eine einwandfreie Funktion der Laufräder sicherzustellen, muss darauf geachtet werden, dass keine Fremdkörper in den Ballcontainer und somit in den Auswurfmechanismus des Roboters gelangen. Die Laufräder sollten gelegentlich mit einem feuchten Tuch gereinigt werden.

**Sämtliche Reparaturen dürfen nur von Fachpersonal ausgeführt werden. Setzen Sie sich hierfür mit Ihrem Fachhändler in Verbindung.**

**1) General safety instructions and appropriate use**

1. Follow the security instructions before each operation, and follow all instructions for use.
2. Use of the robot by children should be under adult supervisory only.
3. For indoor use only, in closed, dry rooms. NOT intended for outdoor use or storage.
4. Only connect to a power source with a supply voltage between 100 – 230V.
5. Only use the power supply included with the equipment supplied.
6. Moving robot parts (especially wheels) should not be touched when robot is in use.
7. Oscillating drive should not be touched when robot is in use.
8. After each exercise turn off the robot and disconnect it from the power source.
9. Before maintenance work, turn off the robot and disconnect it from the power source.
10. To ensure a perfect function of the wheels, any foreign object should be removed from the ball container to avoid jamming in the body of the robot. Wipe off the wheels with a damp cloth every now and then to take off the dirt/dust.

**All repair work should be performed by qualified personnel only. Please contact your specialist dealer from which you purchased the robot.**

**1) Consignes de sécurité générales et utilisation appropriée**

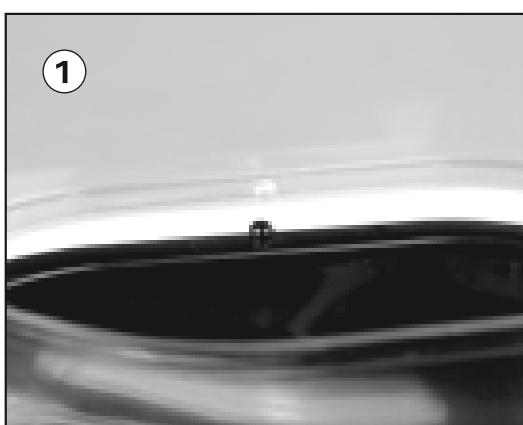
1. Lire scrupuleusement la notice avant la première mise en service. Suivre toutes les consignes d'utilisation.
2. L'utilisation du robot par un enfant ne peut se faire qu'en présence d'un adulte.
3. Pour usage intérieur uniquement, dans un endroit clos et sec. PAS conçu pour être utilisé ou stocké en plein air.
4. Seulement connecter à source de courant électrique avec une tension électrique entre 100 – 230V.
5. Seulement utiliser l'alimentation comprise dans le volume de livraison.
6. Eviter tout contact avec le robot (notamment les roues) lorsque ce dernier est en mouvement.
7. Eviter tout contact avec l'entraînement oscillatoire pendant l'utilisation du robot.
8. Eteindre et débrancher le câble à la fin de l'exercice.
9. Eteindre et débrancher le robot avant tous travaux d'entretien.
10. Afin d'assurer un excellent exercice des roues, tout corps étranger doit être retiré du récipient pour balles. Les roues de friction doivent être régulièrement nettoyées à l'aide d'un chiffon humide.

**Toute réparation et tout travail de maintenance doivent être effectués par du personnel qualifié. Prière de contacter votre revendeur spécialisé où vous avez acheté le robot.**

**1) Ogólne zasady bezpieczeństwa oraz poprawnego użytkowania**

1. Stosuj się do wszystkich zaleceń zawartych w instrukcji obsługi.
2. Dzieci powinny korzystać z robota jedynie pod czujnym okiem osoby dorosłej.
3. Robot jest przeznaczony do użytku wewnętrz pomieszczeń. Nie należy go używać ani tym bardziej przechowywać na świeżym powietrzu.
4. Robot może być podłączany tylko i wyłącznie do zasilaczy pracujących w przedziale 100 - 230 V.
5. Używać wyłącznie z zasilaczem dołączonym do robota lub dostarczonym przez producenta.
6. Nie należy dotykać ruchomych części robota, zwłaszcza, gdy jest on uruchomiony.
7. Pod żadnym pozorem nie należy dotykać obracających się rolek.
8. Po każdym użyciu robot powinien być wyłączony, a następnie odłączony od źródła zasilania.
9. Przed rozpoczęciem prac konserwacyjnych należy odłączyć robota od źródła zasilania.
10. W celu zapewnienia długiej, sprawnej pracy robota należy niezwłocznie usuwać z pojemnika na piłki wszystkie przedmioty mogące utknąć we wnętrzu robota i zakłócić jego działanie. Rolki należy regularnie czas oczyszczać z kurzu i brudu za pomocą wilgotnej szmatki.

**Wszelkie naprawy powinny być wykonywane jedynie przez wykwalifikowany personel. Jeżeli zauważysz usterkę, zgłoś się do sprzedawcy.**



#### Aufbau

1. Befestigen Sie den Ballcontainer an den dafür vorgesehenen Nipeln.
2. Positionieren Sie den Roboter vor der Grundlinie mittig auf dem Tisch.
3. Schließen Sie das Netzteil an den Roboter an und verbinden Sie dieses mit der Stromquelle.
4. Schalten Sie den Roboter am ON/OFF Schalter ein.

#### Assembling instructions

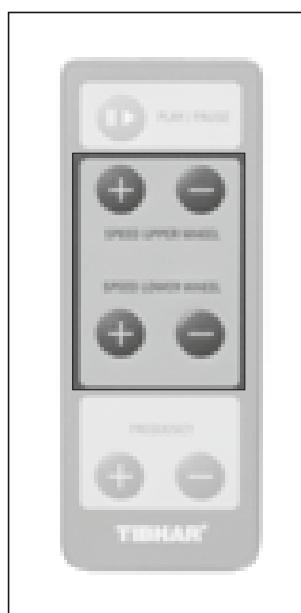
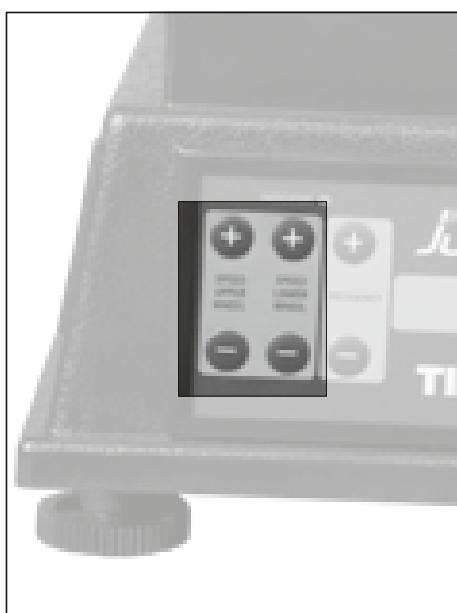
1. Insert the ball container on to the 4 supports.
2. Place the robot behind the baseline in the center of the table.
3. Connect the power supply pack to the robot and connect the robot to the power source.
4. Turn on the robot by pressing the "ON/OFF" key.

#### Installation

1. Ajuster le récipient sur les quatre tenons prévus à cet effet.
2. Positionner le robot derrière la ligne de démarcation, au centre de la table.
3. Raccorder le bloc d'alimentation au robot et brancher le câble dans la prise électrique.
4. Allumer le robot en pressant la touche « ON / OFF ».

#### Instrukcja montażu

1. Umieść górną część pojemnika na piłki na czterech wspornikach.
2. Umieść robota na środku stołu, niedaleko linii końcowej
3. Podłącz zasilacz do robota, a następnie do kontaku.
4. Włącz robota naciskając przełącznik "ON/OFF".



### 1. Einstellung der Geschwindigkeit

Die Geschwindigkeitsregelung kann direkt am Roboter oder über die mitgelieferte Fernbedienung vorgenommen werden. Es gibt 6 unterschiedliche Stufen, wobei 1 die langsamste und 6 die schnellste Einstellung ist. Die Displayanzeige am Robiterrumpf zeigt den aktuellen Geschwindigkeitswert an. Das obere und untere Rad können separat angesteuert werden, wodurch verschiedene Rotationsvarianten erzeugt werden können. Die Stärke der gewünschten Rotation wird durch die Geschwindigkeit des entsprechenden Laufrades bestimmt. Je schneller das Rad dreht, desto mehr Spin wird erzeugt. Für Unterschnitt muss das untere Rad schneller eingestellt werden als das Obere. Für Topspin muss das obere Rad schneller drehen als das Untere. Haben beide Laufräder die gleiche Geschwindigkeit, wird der Ball ohne Rotation ausgeworfen.

### 1. Speed modulation

The speed to balls served is adjusted with touch key on the robot or on the control box that has 6 stages. Digit "1" in the display is the lowest stage, "6" the fastest. Upper and lower friction wheels can be adjusted separately to realize different rotations.

The faster the wheel turns, the most spin is obtained. For undercut balls, the lower wheel has to turn faster than the upper wheel. In order to realize Topspins, the upper wheel has to turn faster than the lower wheel. In order to obtain zero rotation, both wheels must turn at the same speed.

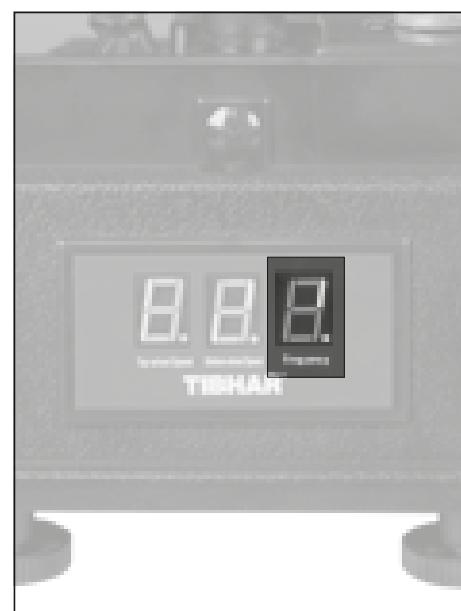
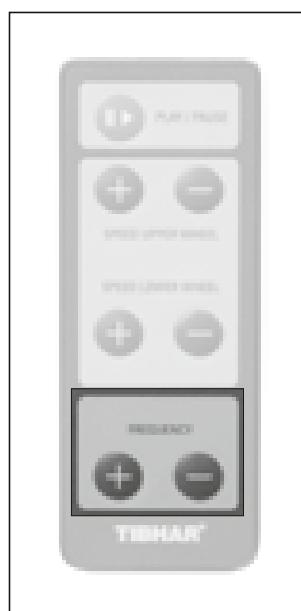
### 1. Réglage de la vitesse

Le réglage de la vitesse s'effectue directement sur le robot ou sur la télécommande. La vitesse va de 1 (pour la vitesse la plus lente) à 6 (pour la vitesse la plus rapide). L'écran affiche la vitesse sélectionnée.

La roue supérieure et la roue inférieure sont réglables indépendamment l'une de l'autre, ce qui permet d'engendrer une large gamme de rotations. La rotation est proportionnelle à la vitesse de chaque roue. Pour obtenir des coups coupés, la roue inférieure doit tourner à une vitesse plus élevée que la vitesse de la roue supérieure. Pour obtenir des Topspins, la roue supérieure doit tourner à une vitesse plus élevée que la vitesse de la roue inférieure. Pour zéro rotation, les deux roues doivent tourner à la même vitesse.

### 1. Regulacja prędkości

Prędkość może być dostosowywana za pomocą dotykowych przycisków umieszczonych na robocie oraz pilocie sterującym w zakresie od 1 do 6 (gdzie 1 oznacza naj wolniej, a 6 najszybciej). Każda rolka może mieć ustaloną inną prędkość, dzięki czemu otrzymać można różne rodzaje rotacji. Aktualne prędkości rolek wskazują dwie pierwsze cyfry na ekranie robota. Szybsze obroty rolek oznaczają większą rotację. W celu uzyskania piłek "podciętych", należy ustawić większe tempo rolki dolnej niż górnej. Jeśli natomiast robot podawać ma piłki z rotacją górną (Topspin), to górną rolką powinna obracać się szybciej. W celu zniwelowania rotacji, obu rolkom należy ustawić jednakową prędkość obracania.



## 2. Einstellung der Frequenz

Die Frequenz kann direkt am Roboter oder an der mitgelieferten Fernbedienung vorgenommen werden. Es gibt 6 unterschiedliche Stufen, wobei bei Stufe 1 die wenigsten und bei 6 die meisten Bälle ausgeworfen werden. Auf der Displayanzeige am Roboter-Rumpf wird die aktuelle Frequenz angezeigt.

## 2. Frequency modulation

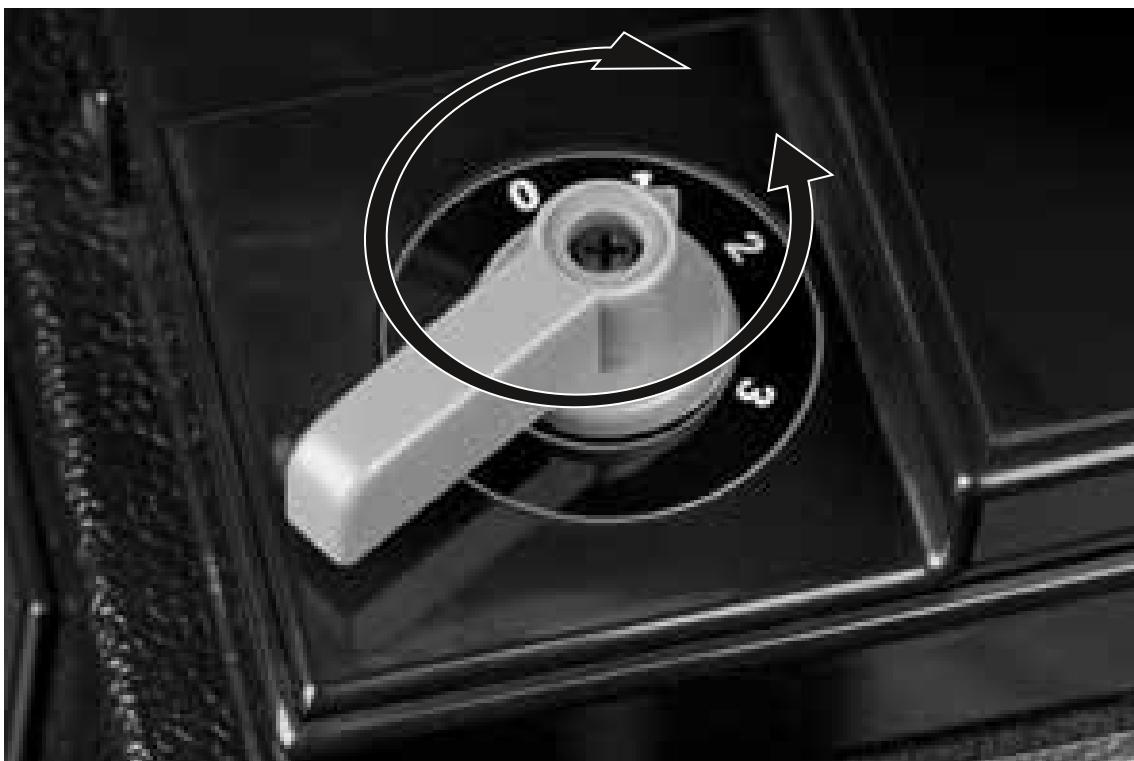
The frequency is set with touch key on the robot or on the control box that has 6 stages. Digit "1" shoots out the minimum amount of balls, digit „6“ the maximum. The selected stage appears on the display.

## 2. Réglage de la fréquence

Le réglage de la fréquence s'effectue directement sur le robot ou sur la télécommande. La fréquence va de 1 (pour un rejet minimum de balles) à 6 (pour un rejet maximum de balles). L'écran affiche la fréquence sélectionnée.

## 2. Regulacja częstotliwości

Częstotliwość podawania piłek może być dostosowywana za pomocą dotykowych przycisków umieszczonych na robocie oraz pilocie sterującym w zakresie od 1 do 6 (gdzie 1 oznacza minimum, a 6 maksimum). Aktualną szybkość wskazuje ostatnia cyfra na ekranie robota.



### 3. Einstellung der Oszillation

Mit dem Hebel für die Einstellung der Oszillation können Sie wählen, wie weit der Roboter nach links und rechts schwenkt, wodurch verschiedene Punkte auf dem Tisch angespielt werden können, ohne die Position des Roboters zu verändern. Insgesamt gibt es vier Stufen, wobei Stufe 1 den kleinsten und Stufe 3 den größten Streuwinkel hat. Auf Stufe 0 spielt der Roboter immer die selbe Stelle an.

Im Zusammenspiel mit der Frequenz können so grundlegende Übungen problemlos eingestellt werden.

### 3. Angle modulation

Through the action on the lever (handle) on the body of the robot, the robot starts moving from the left to the right and makes the ball shoot randomly on the table. Four different positions can be programmed: stage "1" for the smallest angle, "3" for the biggest angle.

In conjunction with the frequency modulation a whole range of different exercises are programmable.

### 3. Réglage de l'angle d'oscillation

Le réglage de l'angle d'oscillation s'effectue en actionnant le levier qui se situe sur le robot. Le réglage va de 1 (pour l'angle le plus petit) à 3 (pour l'angle le plus grand). Les mouvements de va-et-vient du robot permettent de jouer une large gamme de placements de la balle sur la table.

La combinaison de la fréquence et de l'angle d'oscillation permettent de programmer un très large choix d'exercices.

### 3. Regulacja kąta podawania piłek

Dzięki ruchomej głowicy, robot ma możliwość obracania się na boki, a tym samym zagrywania piłek w różne części stołu. Robot może pracować w 4 trybach. Pozycja pokrętła "1" oznacza najmniejszy kąt wychylenia, a "3" największy. Ustawienie pokrętła w pozycji: "0" skutkuje wyłączeniem opcji obracania się głowicy robota na boki i podawaniem piłek na wprost. Piłki podawane są w losowych miejscach, które zależą m.in. od ustawionej częstotliwości. Dzięki tej funkcjonalności, dostępne są nieograniczone możliwości programowania robota i trenowanie na wiele różnych sposobów.

**4. Einstellung der Flugkurve**

Die Flugkurve des Balls kann mit Hilfe der beiden Stellschrauben an der Unterseite des Roboters reguliert werden. Durch das Herausdrehen der Stellschrauben wird eine höhere Flugkurve eingestellt. Durch das Hineindrehen der Stellschrauben wird die Flugkurve wieder flacher. So kann je nach Bedarf eine hohe oder flache Flugkurve eingestellt werden. Nur wenn beide Stellschrauben auf die gleiche Höhe eingestellt sind, kann der Roboter Bälle mit einer gleichmäßigen Flugkurve servieren.

**4. Ball trajectory**

The modulation of the ball trajectory is set by unscrewing or tightening the two screws under the robot. The screws have to be on an even surface and at even heights in order to guarantee a regular ball trajectory. For a higher ball curve, untighten the screws. For a lower ball curve, tighten them back.

**4. Réglage de la trajectoire de la balle**

Le réglage de la trajectoire de la balle est obtenu en actionnant par resserrage ou desserrage les deux empiètements se situant sous le robot. Afin d'obtenir une trajectoire plus élevée, dévisser les empiètements. Afin de diminuer la trajectoire, revisser les empiètements. Les deux empiètements doivent impérativement se situer à la même hauteur et sur une surface plane afin d'obtenir une trajectoire régulière.

**4. Regulacja trajektorii lotu piłki**

Regulacji trajektorii lotu piłki dokonuje się poprzez delikatne odkręcanie lub dokręcanie dwóch śrub u podstawy robota, znajdujących się w jej przedniej części. Aby uzyskać stałą i przewidywalną trajektorię lotu piłki, obie śruby muszą zapewniać robotowi stabilne podparcie i być ustawiione na tej samej wysokości. Cały robot powinien być ustawiony na płaskiej, wypoziomowanej powierzchni stołu. W celu uzyskania wyższej trajektorii należy delikatnie odkręcać śruby, natomiast w celu jej obniżenia, należy śruby dokręcać.

Problem Failure Problème Problem	Ursache Cause Cause Przyczyna	Lösung Solution Solution Solución
Der Roboter funktioniert nicht  The robot does not work  Le robot ne fonctionne pas  Robot nie działa	<ul style="list-style-type: none"> <li>Der Ballcontainer ist leer und der Roboter ist im „Stand-by“ Zustand</li> <li>Der Netzstecker ist nicht richtig mit der Steckdose verbunden</li> <li>Der „ON/OFF“ Schalter steht nicht auf „On“</li> <li>The ball container is empty and the robot is in “stand-by” mode</li> <li>The plug and socket are not properly contacted</li> <li>The “ON/OFF” button on the control box is not pressed</li> <li>Le récipient pour balles est vide et le robot est en mode « stand-by »</li> <li>Le bloc d'alimentation n'est pas raccordé au secteur électrique</li> <li>Le bouton « ON/OFF » n'est pas enclenché</li> <li>Pojemnik na piłki jest pusty</li> <li>Przewód nie jest poprawnie podłączony do gniazdka</li> <li>Przełącznik "ON/OFF" nie jest poprawnie ustawiony</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Drücken Sie den „PLAY/PAUSE“ Knopf</li> <li>Überprüfen Sie die Stromverbindung</li> <li>Drücken Sie den „ON/OFF“ Schalter</li> <li>Refill the ball container with balls and press the “PLAY/PAUSE” button</li> <li>Check the electric socket</li> <li>Press the “ON/OFF” button</li> <li>Alimenter le récipient en balles et appuyer sur la touche « PLAY/PAUSE »</li> <li>Raccorder le bloc d'alimentation au secteur électrique</li> <li>Appuyer sur le bouton « ON/OFF »</li> <li>Uzupełnij pojemnik piłkami, a następnie naciśnij przycisk "PLAY/PAUSE"</li> <li>Sprawdź połączenie z gniazdkiem</li> <li>Przełącz „ON/OFF“</li> </ul>
Der Roboter funktioniert, aber fördert keine Bälle  The machine works but does not release the table tennis balls  Le robot fonctionne mais ne rejette pas de balles  Robot działa, jednak nie podaje piłek	<ul style="list-style-type: none"> <li>Das Ballförderrohr ist durch Fremdkörper verstopft</li> <li>The ball duct is jammed by foreign objects</li> <li>Le tube d'alimentation en balles est obturé par un ou plusieurs corps étranger(s)</li> <li>Jakieś ciało obce spowodowało zacięcie się podajnika</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Entfernen Sie die Fremdkörper aus dem Rohr</li> <li>Remove the foreign objects</li> <li>Extraire le ou les corps étranger(s) du tube d'alimentation en balles</li> <li>Usuń zakleszczony przedmiot</li> </ul>
Die Ballplatzierungspunkte werden nicht eingehalten  The ball landing spot is unstable  L'emplacement de la balle sur la table ne correspond pas à l'emplacement sélectionné  Miejsce spadania piłki jest zbyt zmienne (brak powtarzalności)	<ul style="list-style-type: none"> <li>Nach langer Nutzung des Roboters kann sich Schmutz auf dem oberen und unteren Laufrad ablagern.</li> <li>Das obere bzw. untere Laufrad ist abgenutzt und zeigt einen großen Verschleiß</li> <li>There could be dirt and wear on the top-wheel and/or the bottom-wheel after a long time of operation</li> <li>Après une longue utilisation le robot peut accumuler saletés et poussières</li> <li>La roue supérieure et / ou la roue inférieure présente(nt) une forte usure</li> <li>Rolki mogą być zabrudzone lub pokryte kurzem</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Reinigen Sie die Laufräder mit einem feuchten Tuch</li> <li>Clean the friction wheel(s) with a damp cloth</li> <li>Nettoyer la roue supérieure et / ou la roue inférieure à l'aide d'un chiffon humide</li> <li>Wyczyścić rolki nadające rotację</li> </ul>

Ausgabestand: November 2014

Der Hersteller behält sich das Recht vor, Veränderungen an den Beschreibungen in dieser Bedienungsanleitung zu tätigen.

State of data: november 2014

The company has the right to amend the description of products in this manual without any advance notice.

Etat des données: novembre 2014

Le fabricant se réserve le droit d'apporter des modifications à la description des produits mentionnés dans ce manuel.

Dane na datę: Październik 2014

Firma zastrzega sobie prawo do zmiany opisu produktów w niniejszej instrukcji bez wcześniejszego powiadomienia.

# **J**ROBO PRO **JUNIOR**

**TIBHAR** 

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

Phone: +49 6898 9330-0  
Fax: +49 6898 9330-33

E-Mail: [info@tibhar.de](mailto:info@tibhar.de)  
Internet: [www.tibhar.com](http://www.tibhar.com)