

**NEWGY DONIC®**



# **ROBO-PONG® 3050XL**

**OWNER'S MANUAL**

[www.newgy.com](http://www.newgy.com)



# INHALTSVERZEICHNIS

---

Einleitung .....	Seite 3
Kurzanleitung Robo-Pong 3050XL .....	Seite 4
Inbetriebnahme Ihres Roboters .....	Seite 6
Übungsbeschreibung .....	Seite 15
Schneller Abbau, Lagerung & Transport .....	Seite 22
Roboter Einstellungen .....	Seite 24
Wartung .....	Seite 25
Ersatzteilliste .....	Seite 26
Begriffsverzeichnis Tischtennisfachbegriffe .....	Seite 29
Garantie .....	Seite 31

---

# EINLEITUNG!

## ***Herzlichen Glückwunsch zum Kauf eines Newgy Robo-Pong 3050XL!***

Vielen Dank, dass Sie sich für Newgy entschieden haben! Newgy Industries, Inc. ist stolz auf seine qualitativ hochwertigen Tischtennisprodukte, die leicht zu bedienen aber trotzdem anspruchsvoll sind und begeistern.

Der Robo-Pong 3050XL wurde so konstruiert, dass er einem echten Spielpartner sehr nahekommt. Die realistischen Funktionen ermöglichen es einen Gegner perfekt zu simulieren - angefangen vom Freizeitsportler bis zum Olympischen Goldmedaillengewinner und auch alle Stufen dazwischen. Durch einfache Bedienung der Tasten, können Sie folgende Optionen auswählen: Grundlagen Training, ein Training für Fortgeschrittene, Ihr eigenes Training kreieren oder auch ein Ganzkörper Aerobes-Training durchführen.

Durch die einfach zu bedienende App und Bluetooth Technologie kann man von Übung zu Übung navigieren. Der Robo-Pong 3050XL ist wirklich ein Roboter für jedermann - einfach genug für Anfänger, aber doch anspruchsvoll genug für Profis!



Mr. Joseph E. Newgarden, Jr.  
*Founder / Inventor*

„In den letzten 21 Jahren bin ich nach Europa, Asien und quer durch Nordamerika gereist, um mit den weltbesten Tischtennispieler zu trainieren oder gegen sie anzutreten. Ich weiß genau, wie eine Trainingseinheit auf Profi-Wettkampfniveau aussehen muss.“

Mit der Entwicklung des Robo-Pong 3050XL, ist das Roboter Training für mich lebendig geworden. Durch die realistischen Kombinationen aus acht verschiedenen Spins, trickreichen Aufschlägen, kraftvollen Schüssen, Bälle ohne Spin, effektvollen Topspin und vielfältigen Variationen, kann ich nun von zu Hause aus für die Olympischen Spiele trainieren.

Das Beste am Roboter ist, dass er für jedes Level passt. Durch einfaches Bedienen der Touchscreen können meine Frau, meine 5-Jahre alte Tochter und ich den gleichen Roboter verwenden. Er ist für jedes Level und Training geeignet. Wählen Sie einfach die entsprechende Übung aus und drücken sie die Taste „START“. Ich bin ganz begeistert von der Einfachheit! Ich freue mich darauf meine Kenntnisse im Tischtennis mit dem Robo-Pong 3050XL weiter zu verbessern, da ich für die Olympischen Spiele trainiere und meine 5-Jahre alte Tochter zum zukünftigen Olympischen Meister machen möchte.“



# KURZANLEITUNG

Ihr neuer Robo-Pong 3050XL ist schnell und einfach einzurichten. Es sind keine Werkzeuge oder Montage erforderlich. Das Gerät ist vormontiert und wurde vor Verpackung und Versand in der Fabrik getestet. Es bedarf lediglich einer kurzen Einrichtung bevor es spielbereit ist. Als Hilfe zur Einrichtung können Sie entweder der Kurzanleitung folgen oder Sie schauen sich das kurze Einrichtungsvideo in der Newgy APP an (nur in Englisch).



**Hinweis:** Dieser TT-Roboter funktioniert entweder über die Newgy APP mittels Bluetooth Verbindung für iOS und Android oder über Windows mittels Verbindung durch ein USB Anschluss (USB Kabel im Lieferumfang nicht enthalten). Windows Nutzer können die Newgy APP unter [www.newgy.com/support-downloadable-instructions-manuals.aspx](http://www.newgy.com/support-downloadable-instructions-manuals.aspx) zum Betrieb des Gerätes herunterladen.

## 1 Überprüfung aller Teile

Nehmen Sie den Roboter und alle Teile aus der Verpackung und überprüfen Sie, ob alle aufgeführten Teile vorhanden sind. Falls ein Teil fehlt, kontaktieren Sie bitte umgehend den Newgy Service. (Kontakt Daten finden Sie auf der Rückseite).

- Roboter
- Bälle (nur in USA)
- Gummipads
- Plastik Clips
- Transformator
- Geräte-Halterung (für Tablet, Smartphone, Laptop)
- Pong-Pal Ballsammler (nur in USA)
- Kurzanleitung



## 2 Vorbereitung der Halterung

Stellen Sie den Roboter mit der Vorderseite zu Ihnen auf den Tisch. Heben Sie den Roboterkopf **vorsichtig** an und ziehen Sie die Winkelhalterung (Haltebügel) vorsichtig in Ihre Richtung. Verwenden und wählen Sie die Gummikappen passend – entsprechend der Dicke Ihres Tisches so aus, sodass der Auffangbehälter in Höhe zur Tischoberfläche waagrecht steht.



## 3

### Verbinden der Netzhaltebügel

Drehen Sie den Roboter um 180°, so dass Sie die Netzhaltebügelrohre vor sich sehen. Nehmen Sie das zweite Rohr von rechts und ziehen es nach oben aus seiner Halterung und stecken Sie es anschließend in das obere Ende des ersten Rohrs auf der rechten Seite. Wiederholen Sie den Vorgang entsprechend auf der linken Seite.



## 4

### Befestigung des Roboters am Tisch

Greifen Sie den Roboter nun am Sockel und befestigen ihn am Tisch, indem Sie ihn leicht nach vorne und unten anwinkeln und dann auf das Tischende schieben. Die Haltebügel sollten so weit wie möglich gespreizt sein, bevor sie mit der Dreieckstütze auf der Tischoberfläche unter den Tisch geschoben werden.



## 5

### Aufklappen der Ballauffangschalen

Nehmen Sie eine der beiden Ballauffangschalen, heben Sie diese kurz nach oben aus der Verriegelung und lassen Sie sie zusammen mit dem entsprechenden Netzstützrohr vorsichtig in die waagerechte Position herunter. Achten Sie bitte darauf, dass beide Teile nicht unkontrolliert herunterfallen. Wiederholen Sie den Vorgang mit der anderen Ballauffangschale.



# KURZANLEITUNG

## 6 Befestigung der Seitennetze

Befestigen Sie die Seitennetze an Ihrem Tischnetz, indem Sie das rote Gummiband über die Netzhalterung ziehen und dann an der Feststellschraube des Netzes einhängen. Justieren Sie die Seitennetzspannung, um die Auffangschalen parallel am Tisch zu halten, was die Stabilität erhöht.



## 7 Einfüllen der Bälle

Verwenden Sie nur 40+ Bälle für den Newgy Robo-Pong 3050XL – wie z.B. DONIC 3-Stern (P)40+ oder DONIC Coach (P)40+ Bälle oder andere 3- oder 2-Sternbälle. Vermischen Sie keine 40+ Bälle mit anderen Ballgrößen (z.B. Zelluloidbällen). DONIC 40+ Bälle können Sie bei jedem DONIC Händler beziehen oder unter [www.donic.de](http://www.donic.de).



## 8 Anschluss des Stromkabels

Stecken Sie nun das schwarze Stromkabel auf der Rückseite Ihres Roboters ein.



## 9 Befestigung der Gerätehalterung am Tisch

Der im Lieferumfang enthaltene Gerätehalter dient zur sicheren Aufbewahrung Ihres Smartphones oder Tablets während des Spiels und dass das Gerät bequem erreichbar ist, um Einstellungen an der App vorzunehmen. Die Verwendung der Gerätehalterung ist optional. Zur Befestigung verwenden Sie den Halteknauf des Gerätehalters. Dann schieben Sie die Halterung unter den Tisch und richten den Haltknauf so aus, dass die Halterung sicher am Tisch befestigt ist. Dies funktioniert sowohl vertikal als auch horizontal.



## 10 Download der Newgy App

Die Steuerung des 3050XL erfolgt über Ihr persönliches Gerät (Smartphone, Tablet oder Laptop). Laden Sie dazu die Newgy App aus dem App Store ihres Gerätes runter (Google Play, App Store) und starten Sie diese. Für die Windows App gehen Sie zu <https://www.newgy.com/pages/downloads>.



## 11 Verbinden des Robo-Pong 3050XL mit der Newgy App

### Android Nutzer

- 1) Gehen Sie auf Einstellungen und schalten Sie die Bluetooth Funktion Ihres Gerätes ein.
- 2) Gehen Sie bei den Bluetooth Einstellungen auf verfügbare Geräte, dann wählen Sie Ihren Roboter aus (z.B. NWGYC441).
- 3) Starten Sie die Newgy App
- 4) Drücken Sie die „Play“ Taste.
- 5) Der Kalibriervorgang des 3050XL wird automatisch gestartet (LED Lichter am Roboterkopf blinken – es ist auch normal, wenn die Lichter nicht blinken, oberer und unterer Motor laufen abwechselnd). Dieser Vorgang dauert ca. 30 Sekunden.
- 6) Sie werden informiert sobald die Verbindung erfolgreich war.

### iOS Nutzer

- 1) Gehen Sie auf Einstellungen und schalten Sie die Bluetooth Funktion Ihres Gerätes ein.
- 2) Starten Sie die Newgy App
- 3) Drücken Sie die „Play“ Taste.
- 4) Wählen Sie Ihren Roboter aus (z.B. NWGYC441).
- 5) Drücken Sie „Pair“ (Verbinden) im Pop-up Fenster. (Dieser Vorgang ist nur bei der Erstkonfiguration erforderlich.)
- 6) Der Kalibriervorgang des 3050XL wird automatisch gestartet (LED Lichter am Roboterkopf blinken – es ist auch normal wenn die Lichter nicht blinken, oberer und unterer Motor laufen abwechselnd). Dieser Vorgang dauert ca. 30 Sekunden.
- 7) Sie werden informiert sobald die Verbindung erfolgreich war.

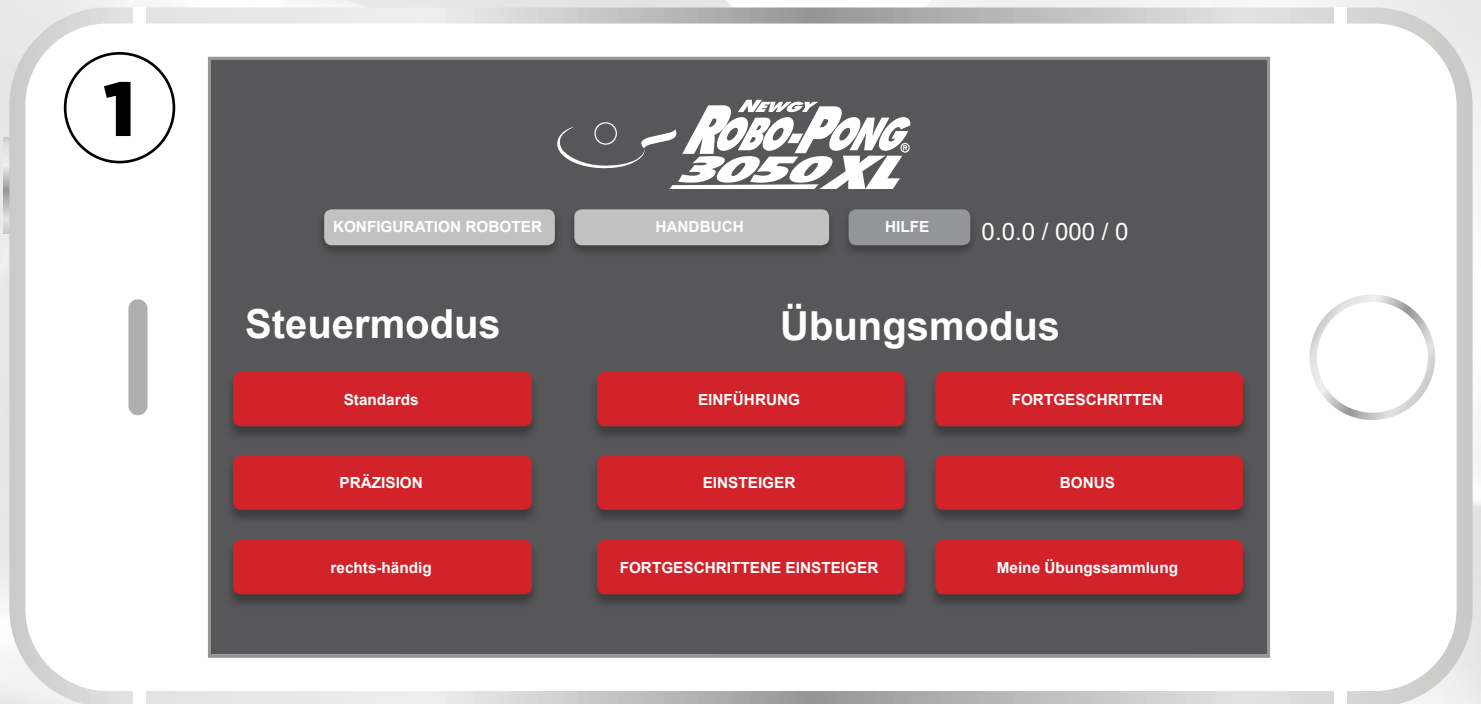
### Windows Nutzer

Zum Download der Newgy Windows App, gehen Sie auf <https://www.newgy.com/pages/downloads>. Hinweis: Die Windows App hat eventuell nicht alle Einstellungen der Android und iOS App.

# KURZANLEITUNG

## 12 **WICHTIG** - kalibrieren Sie Ihren Roboter

Der Kalibriervorgang ist erforderlich, um sicherzustellen, dass der Roboter richtig funktioniert. Dieser Schritt gewährleistet, dass die Übungen korrekt ausgeführt werden.



1. Um den Kalibrierungsprozess zu starten drücken Sie die graue KONFIGURATION ROBOTER Taste oben links auf ihrem Bildschirm (siehe Abbildung 1 oben).
2. Justieren Sie den Roboterkopfwinkel. Die LED Leuchten Ihres Roboters sollten so vertikal wie möglich sein (siehe Abbildung 2 unten). Sobald Sie diesen Schritt durchgeführt haben, drücken Sie GESCHEHEN.



# KURZANLEITUNG

## 12 **WICHTIG** - kalibrieren Sie Ihren Roboter (continued)

Der Kalibriervorgang ist **notwendig**, um sicherzustellen, dass der Roboter richtig funktioniert. Dieser Schritt gewährleistet, dass die Übungen korrekt ausgeführt werden.

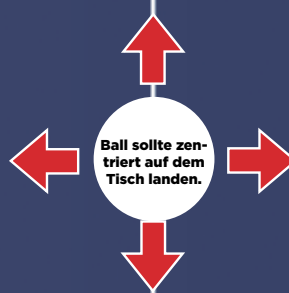
### 3

#### Roboter einrichten

Legen Sie die Balltrennplatte (ist ca. 20 cm lang) am Tischende senkrecht zur Tischkante entlang der Mittellinie auf den Tisch. Ihr Testball sollte an der Spitze der Platte und der Tischmitte landen. Wenn das nicht der Fall ist, passen Sie die Position mit den roten Pfeilen an.

TESTBALL WERFEN

**GESCHEHEN**



3. Dieser Schritt ist wichtig, um sicherzustellen, dass alle Roboterfunktionen, inklusive Übungen korrekt ablaufen. Platzieren Sie die Ball-Trennplatte (Balldamm)(befindet sich unterhalb der Auffangschale) des Roboters am Tischende der Spielerseite längs der Mittellinie (siehe Abbildung 3A unten). Verwenden Sie die Pfeile auf der App, um die Platzierung des Balles einzustellen (siehe Abbildung 3 oben). Stellen Sie diese so ein, dass der Ball ungefähr im 6 Zoll Radius (ca 15cm) vor dem Ball Damm landet. (siehe Abbildung 3A unten). Sobald Sie den Ball eingestellt haben, ist es hilfreich weitere Bälle zu spielen, um zu prüfen, ob die Platzierung korrekt ist. Sobald dieser Vorgang abgeschlossen ist drücken sie GESCHEHEN auf Ihrer App und gelangen dann automatisch zum Startbildschirm.

### 3A



Ihr Newgy Robo-Pong 3050XL ist nun zur Verwendung bereit!

**Sobald die Einrichtung abgeschlossen ist, wurden alle Einstellungen gespeichert und müssen bei der nächsten Nutzung des 3050XL nicht nochmals durchgeführt werden. Wenn Sie Abweichungen bei der Platzierung oder Höhe der Bälle während des Spiels erfahren, kann der Konfigurationsprozess erneut angewendet werden, um den Roboter neu zu kalibrieren und die Platzierung des Balles zu korrigieren.**

7

# BEDIENUNG IHRES ROBOTERS

Alle Roboterfunktionen werden mit der Newgy App gesteuert. Diese App wird fortlaufend aktualisiert, daher sollten Sie immer wieder prüfen, ob neue Versionen verfügbar sind. Der Inhalt im Abschnitt „Bedienung Ihres Roboters“ dieser Bedienungsanleitung kann aufgrund von Updates in Zukunft abweichen.

## Startseite (Home Screen)



**STARTEN:** Drücken Sie diesen Knopf, um den Newgy Robo-Pong 3050XL zu starten.

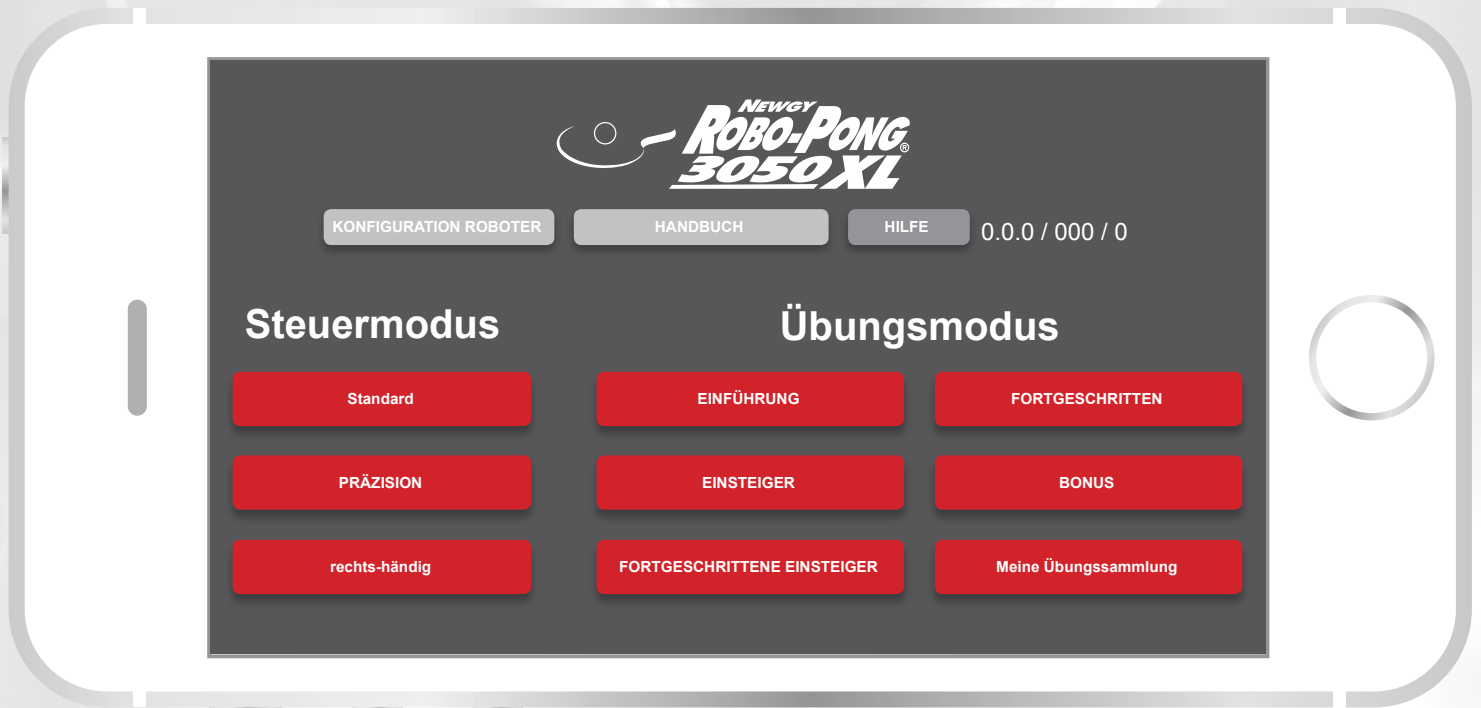
**SHOP:** Drücken Sie diesen Knopf, um zur Newgy Webseite zu gelangen.

**HILFE:** Drücken Sie diesen Knopf, um Informationsunterstützung zu erhalten.

**KONTAKT:** Drücken Sie diesen Knopf, um zu den Newgy Kontaktinformationen zu gelangen.



## Übersicht der Hauptbenutzeroberfläche



### Steuermodus

**Standard:** Drücken Sie diese Taste, um einen Spielmodus mit den Grundlagenvarianten für Ballkontrolle zu starten.

**Präzision:** Drücken Sie diese Taste, um zu einem Spielmodus mit erweiterten Einstellungen für Ballkontrolle zu starten.

**Spielhandeinstellung:** Die Grundeinstellung der App ist für Rechtshänder ausgelegt. Wenn Sie Linkshänder sind, ändere diese Einstellung auf LINKSHÄNDIG, indem Sie auf den Button RECHTS-HÄNDIG tippen und alle Übungen und Einstellungen werden seitengedreht, sodass sie entsprechend von Linkshändern genutzt werden können.

### Übungsmodus

**Einführung:** Drücken Sie diese Taste, um den Spielmodus mit Übungen auf Einführungslevel zu starten.

**Einsteiger:** Drücken Sie diese Taste, um den Spielmodus mit Übungen für Einsteigerniveau zu starten.

**Fortgeschrittene Einsteiger:** Drücken Sie diese Taste, um den Spielmodus mit Übungen für fortgeschrittene Einsteiger zu starten.

**Fortgeschrittene:** Drücken Sie diese Taste, um den Spielmodus mit Übungen für Fortgeschrittene zu starten.

**Bonus:** Drücken Sie diese Taste, um den Spielmodus mit Bonus Übungen zu starten.

**Meine Übungssammlung:** Drücken Sie diese Taste, um Ihre gespeicherte Sammlung an benutzerdefinierten und Lieblingsübungen zu starten. Sie können auch Übungen aus „Meine Übungssammlung“ exportieren oder importieren.

**KONFIGURATION ROBOTER:** Drücken Sie diese Taste, um die Einrichtung Ihres Roboters einzuleiten. Diese Taste kann auch verwendet werden, wenn Ihr Roboter Neukalibrierung benötigt (siehe Seite 7 für weitere Informationen).

**Handbuch:** Drücken Sie diese Taste, um zum Newgy Robo-Pong 3050XL Handbuch zu gelangen, für mehr detailliertere Informationen über Ihren 3050XL.

**Hilfe:** Drücken Sie diese Taste, um das Hilfeprogramm für Ihren 3050XL zu starten.

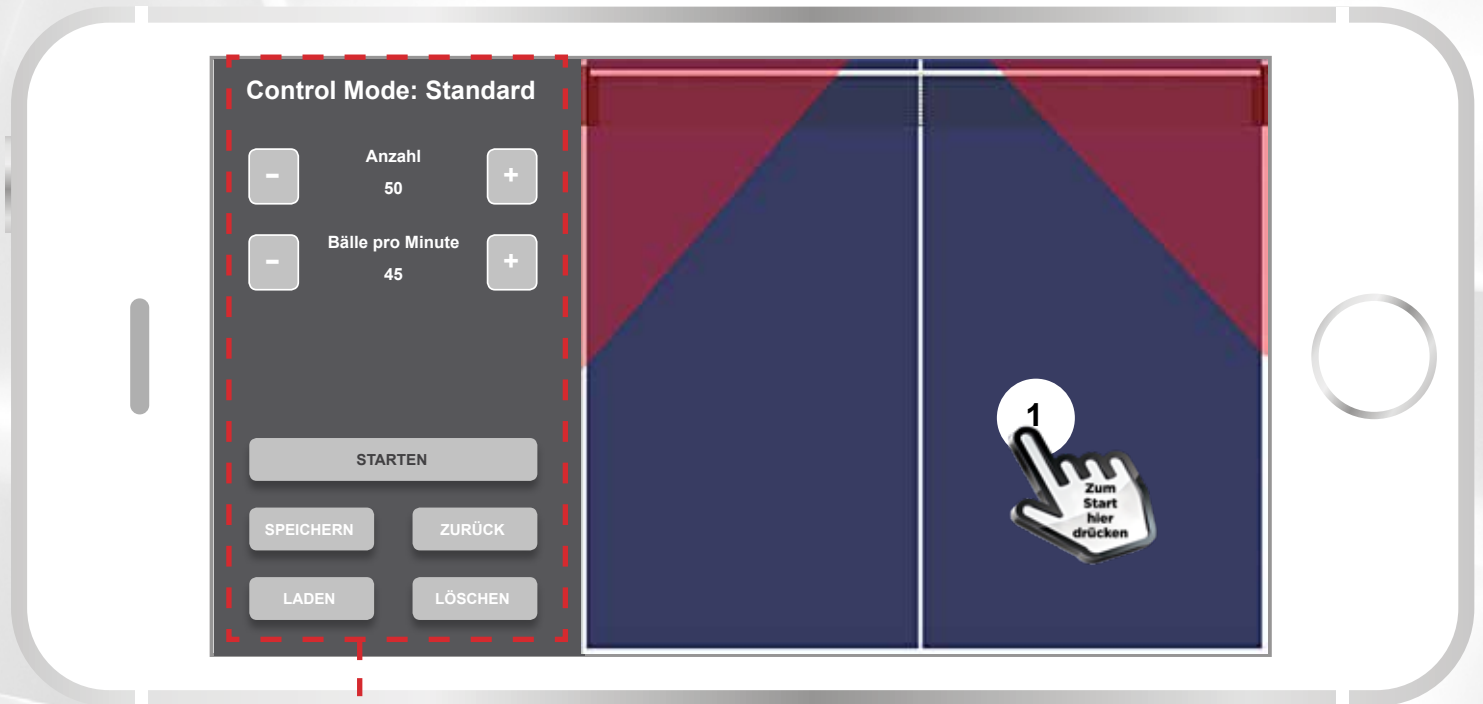
**App Version Number:** Diese Nummer gibt die Version Ihrer Newgy App an, falls als Referenz benötigt (Beispiel im Bild oben wäre diese 0.0.0 / 000 / 0)

## Steuermodus: Standard

Im Standardmodus können Sie auf der Bedienungsoberfläche angeben, wohin und welche Art von Ball (Bälle) der Roboter auswerfen soll. Sie wählen die Landeposition und die Eigenschaften jedes einzelnen Balles aus und der 3050XL berechnet die erforderlichen Einstellungen, um den Ball/die Bälle an jede Position zu spielen.

Sie können bis zu 10 verschiedene Bälle in jeder Übung des Standardmodus spezifizieren. Sie können auch die Anzahl der Bälle festlegen, bevor die Übung stoppt. (Count - Anzahl) **Beispiele:** Eine Übung mit 5 Bällen und einer Anzahl 4 stoppt die Übung nach 4 Bällen, obwohl die Übung noch nicht fertig ist. Eine Übung mit 5 Bällen und einer Anzahl von 50 durchläuft die Übung 10 Mal und stoppt nach dem 50. Ball. Sie können auch die Bälle pro Minute festlegen, um die Häufigkeit des Ballauswurfs einzustellen. Zum Beispiel 30 Bälle pro Minute bedeutet einen Ball alle 2 Sekunden und 90 Bälle pro Minute bedeutet ein Ball alle 8 Sekunden.

Die Benutzeroberfläche Ihres Geräts zeigt Ihre Seite des Tisches und 3 Optionen zur Einstellung einer Übung. Diese Optionen sind: Die Anzahl der verschiedenen Bälle, die man auf dem Tisch einstellt, „Count“ (Anzahl) und „Bälle pro Minute“.



**Anzahl:** Gesamtanzahl der ausgeworfenen Bälle bevor die Übung stoppt.

**Bälle pro Minute:** Anzahl der Bälle, die pro Minute ausgeworfen werden. Auswahl von 1 – 120 Bällen.

**Starten:** Drücken Sie diese Taste, um Ihre Übung zu starten.

**Speichern:** Drücken Sie diese Taste, um die Übung als benutzerdefinierte Übung zur zukünftigen Verwendung in ihrer Übungssammlung zu speichern.

**Laden:** Drücken Sie diese Taste, um eine Ihrer Lieblingsübungen oder eine der kürzlich gespeicherten Übungen zu starten.

**Zurück:** Drücken Sie diese Taste, um zur vorherigen Bildschirmoberfläche zurückzukehren.

**Löschen:** Drücken Sie diese Taste, um alle Einstellungen und Ballplatzierungen zu löschen.

Wenn Sie auf das Handsymbol „Zum Start hier drücken“ tippen, öffnet sich eine neue Seite, auf welcher man individuell die Eigenschaften der einzelnen Bälle einstellen kann:

**Ballart** 5 Optionen Top Spin or Top Spin Aufschlag-Unterschnitt or Unterschnitt- Aufschlag - sowie Ohne-Spin

**Spin Tempo** 7 Optionen Auswahl von am niedrigsten bis am höchsten

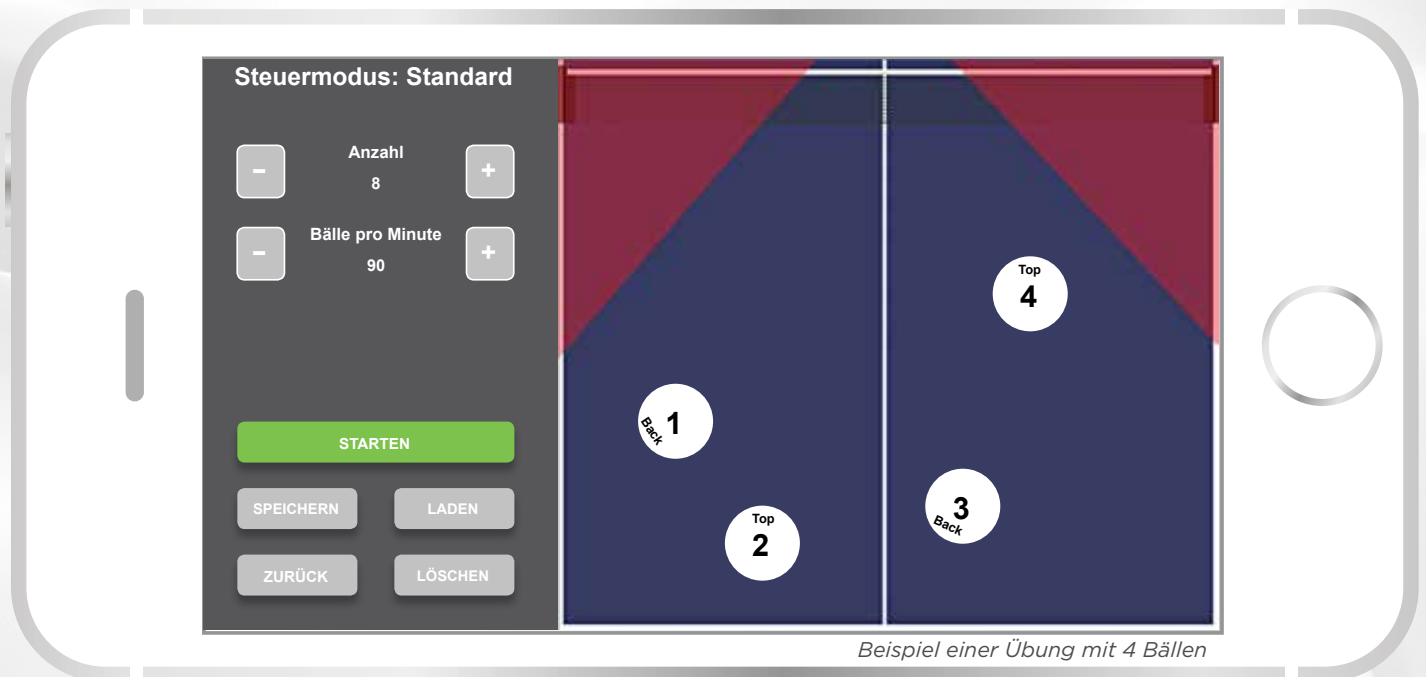
**Side Spin** 3 Optionen kein, links, rechts

**Winkel** 7 Optionen 0°, 15°, 30°, 45°, 60°, 75°, und 90°



Sobald Sie die gewünschten Eigenschaften ausgewählt haben, drücken Sie EINSTELLEN und der Ball erscheint auf dem Tisch.

Jede Ballplatzierung auf dem Tisch kann frei gewählt werden. Die Bälle sind „verschiebbar“, was bedeutet, dass Sie ihn auf dem Touchscreen berühren und neu platzieren können. Sie können ihn auch doppelt anklicken, um seine Eigenschaften zu verändern. Wenn das Ballsymbol beim Verschieben farblich auf Rot wechselt, kann der festgelegte Ball nicht auf diese Position gespielt werden und Ihr Robo-Pong verschiebt ihn auf eine Position, die möglich ist.



Beispiel einer Übung mit 4 Bällen

Beachten Sie, dass das Ballsymbol einen optischen Spin Hinweis hat. Bei Top Spin Bällen steht Top auf dem oberen Teil des Ballsymbols, so dass man direkt erkennt, dass dies ein Top Spin Ball ist. Bei den Unterschnitt Bällen (Back Spin) erscheint Back unten auf dem Ballsymbol. Die Wörter Top und Back verschieben sich nach links oder rechts, wenn sie bei diesem Ball zusätzlich Side Spin links oder rechts eingestellt haben. Die Position der Wörter Top oder Back zeigen das Ausmaß des ausgewählten Sidespin Winkels an.

Das Drücken der STARTEN Taste bereitet den Roboter auf die Übung vor. Es dauert 3 Sekunden bis die Übung beginnt. Sie können die Übung jederzeit anhalten, indem Sie STOP auf dem Bildschirm drücken.

Sobald Sie Ihre gewünschte Übung zusammengestellt haben, können Sie diese als Übung speichern, um sie zu einem späteren Zeitpunkt zu verwenden. Der Roboter hat auch verschiedene vorprogrammierte Übungen, die Sie im Übungsmodus auswählen können. Wenn Sie möchten, können Sie die Übung mit der Export Funktion in „MEINE ÜBUNGSSAMMLUNG“ teilen. Sie können auch Übungen von anderen 3050XL Nutzern erhalten, indem Sie die Importfunktion in „MEINE ÜBUNGSSAMMLUNG“ verwenden.

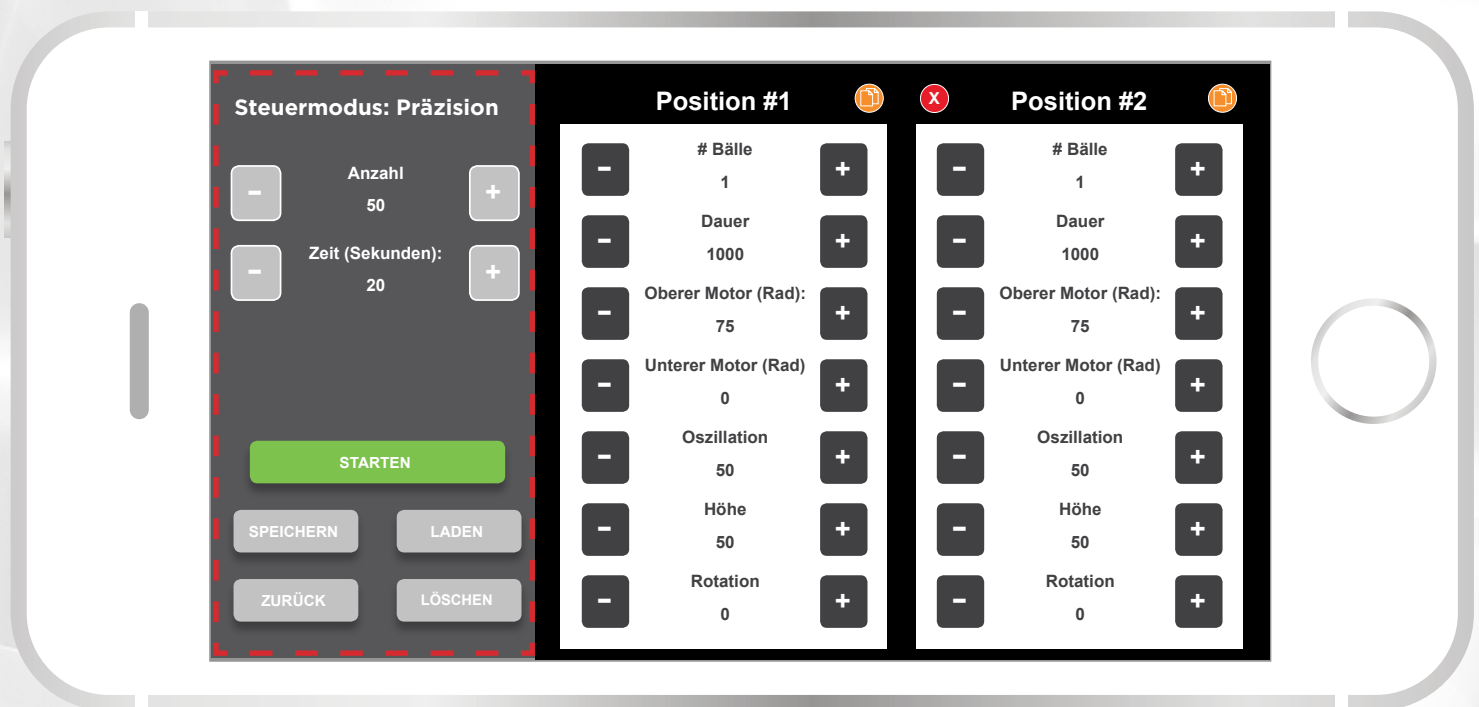
## Steuermodus: Präzision

Im Präzisionsmodus verwendet die Oberfläche eine „Position“ um festzulegen, wohin die Bälle gespielt werden. In diesem Modus bestimmt und kontrolliert der Benutzer (nicht der 3050XL) die 7 Eigenschaften, die für jeden Ball auf jeder Position vergeben werden. Sie können die Anzahl der Bälle von 1 bis 10 festlegen, die auf diese Position gespielt werden.

Sobald Sie eine Position schaffen, können Sie diese duplizieren, eine andere Position hinzufügen oder eine Position löschen, wenn erforderlich. Beim Kreieren von Übungen können Sie auch auf jeder Position Einstellungen ändern.

Sie können auch die Anzahl der gespielten Bälle festlegen, bevor die Übung stoppt (COUNT - Anzahl). Beispiele: Eine Übung mit 5 Positionen mit jeweils einem Ball und eine Anzahl von 4 Bällen wird die Übung nach 4 Bällen beenden, obwohl die Übung noch unvollendet ist. Eine Übung mit 5 Positionen mit je einem Ball und einer Anzahl von 50 wird die Übung 10 Mal durchlaufen und endet nach dem 50. Ball.

Wenn Sie mit einer gestalteten Übung im Präzisionsmodus zufrieden sind, können Sie sie als Übung in „MEINE ÜBUNGSSAMMLUNG“ speichern. Wenn gewünscht, können Sie auch die Übung teilen, indem Sie die Exportfunktion in „MEINE ÜBUNGSSAMMLUNG“ verwenden. Sie können auch Übungen von anderen 3050XL Nutzern und Coaches erhalten, indem Sie die Importfunktion aus „MEINE ÜBUNGSSAMMLUNG“ nutzen.



**Anzahl:** Die Gesamtanzahl der gespielten Bälle bevor die Übung stoppt.

**Zeit (Sekunden):** : Zeitdauer in Sekunden bevor die Übung von vorne beginnt. (Beispiel: Auf dem Bild oben, beträgt das Intervall (Zeit) 20 Sekunden nachdem Position #2 gespielt wurde bis Position #1 wieder beginnt).

**Starten:** Drücken Sie diese Taste, um die Übung zu starten.

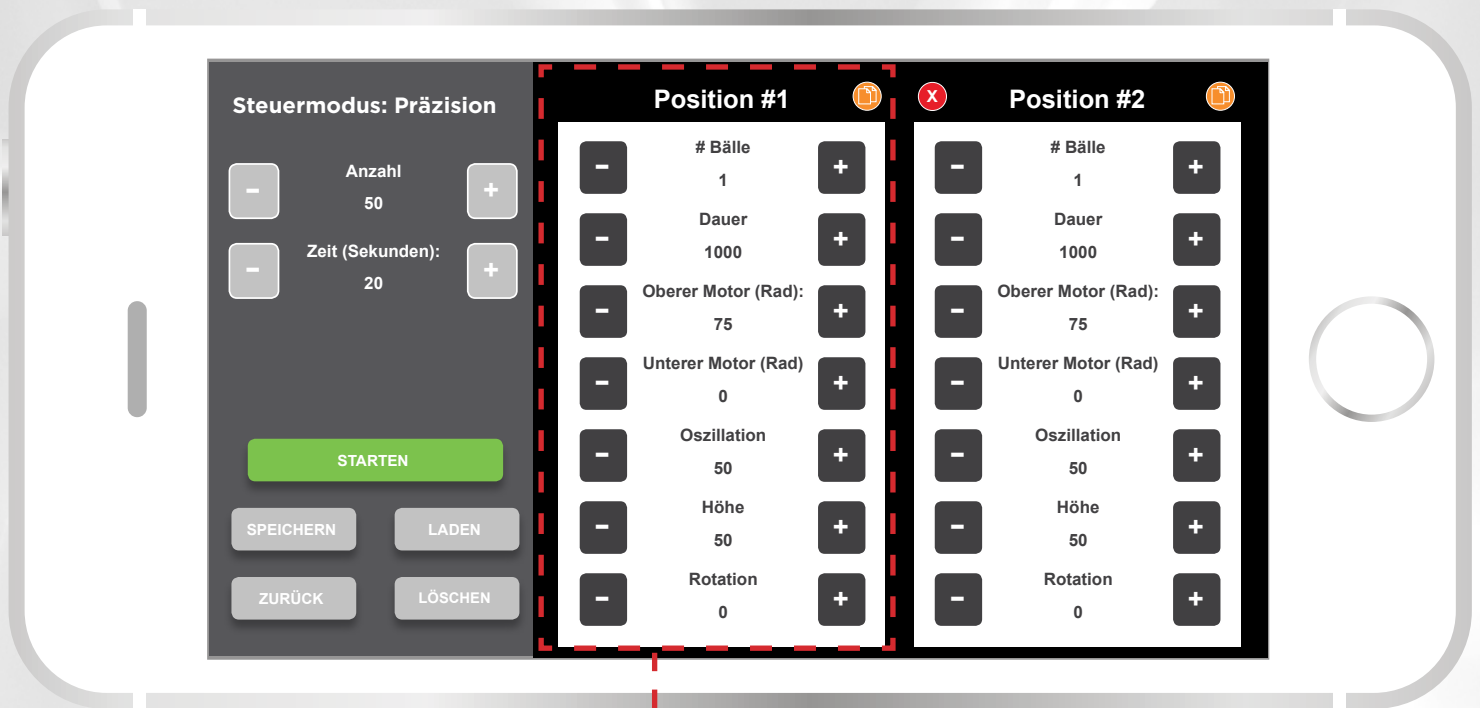
**Speichern:** Drücken Sie diese Taste, um Ihre Übung als benutzerdefinierte Übung mit einem entsprechenden Namen in „MEINE ÜBUNGSSAMMLUNG“ zu speichern, um diese auch in der Zukunft verwenden zu können.

**Laden:** Drücken Sie diese Taste, um eine Ihrer Lieblingsübungen oder gespeicherten Übungen zu laden.

**Zurück:** Drücken Sie diese Taste, um zum vorherigen Bildschirm zurückzukehren.

**Löschen:** Drücken Sie diese Taste, um alle Einstellungen und Ballplatzierungen zu löschen.

## Steuermodus: Präzision



Bei jeder Position auf dem Bildschirm kann man jedem Ball 7 Eigenschaften zuordnen.

**Bälle:** Anzahl der Bälle, die Sie auf jeder Ballposition wünschen.

**Dauer:** Intervall zwischen den Bällen auf jeder Position. Beachten Sie, dass die Wartezeit auch die Zeit zwischen dem letzten Ball in einer Position und dem ersten Ball in der nächsten Position bedeutet. (Beispiel: Auf dem Bild oben, beim Übergang von Position 1 auf Position 2, beträgt das Intervall eine Sekunde, weil das Intervall der Position #2 eine Sekunde ist. Im Beispiel oben bedeutet die Wartezeit von 1000 = 1 Sekunde.)

**Oberer Motor (Rad):** Geschwindigkeit des oberen Motors. Positive Zahlen bis 100 (1-100) drehen das Rad vorwärts und erhöhen den Wert des Top Spins. Negative Zahlen bis 100 (-1 bis -100) drehen das Rad rückwärts und verstärken den Spin des Unterschnitts. Bei Wert 0, dreht sich das Rad nicht.

**Unterer Motor (Rad):** : Geschwindigkeit des unteren Motors. Positive Zahlen bis 100 (1-100) drehen das Rad vorwärts und erhöhen den Wert des Unterschnitts. Negative Zahlen bis 100 (-1 bis -100) drehen das Rad rückwärts und verstärken den Spin des Top Spins. Bei Wert 0, dreht sich das Rad nicht.

**Hinweise zu den Antriebsrollen:** Einer der Hauptvorteile von zwei Motoren ist, dass man mehr Spin erzielen kann, ohne gleichzeitig die Geschwindigkeit zu erhöhen.

Für noch mehr Spin im Ball, verwenden Sie beide Motoren, den oberen und den unteren Motor und stellen sie diese gegenläufig ein. Beispiel: Stellen Sie den oberen Motor auf -50 und den unteren auf 50.

Wenn Sie einen Ball ohne Spin möchten, stellen Sie bei dem oberen und unteren Motor die gleiche Drehgeschwindigkeit ein. Beispiel: Stellen Sie beim oberen Motor 50 ein und beim unteren Motor 50.

**Oszillation:** Schwenkt den Roboterkopf von links nach rechts. Zahlen von 0 bis 49 steuern den Roboter auf die linke Seite des Spielers und Zahlen von 51 bis 100 auf die rechte Seite des Spielers. Ein Wert 50 spielt die Bälle in die Mitte des Tisches.

**Höhe:** Steuert die Roboterkopfbewegung nach oben oder unten. Die Werte reichen von 0 bis 100. Wert 50 bedeutet, dass der Roboterkopf in waagerechter Position steht.

**Rotation:** Steuert die Neigung des Roboterkopfes, die den gewünschten Side Spin erzeugt. Die Reichweite geht hier von -90 bis +90, wobei der Roboterkopf bei 0 vertikal steht. Negative Zahlen (-1 bis -90) lassen ihn auf die linke Seite des Spielers rotieren, positive Zahlen (1 bis 90) zur rechten Seite des Spielers.

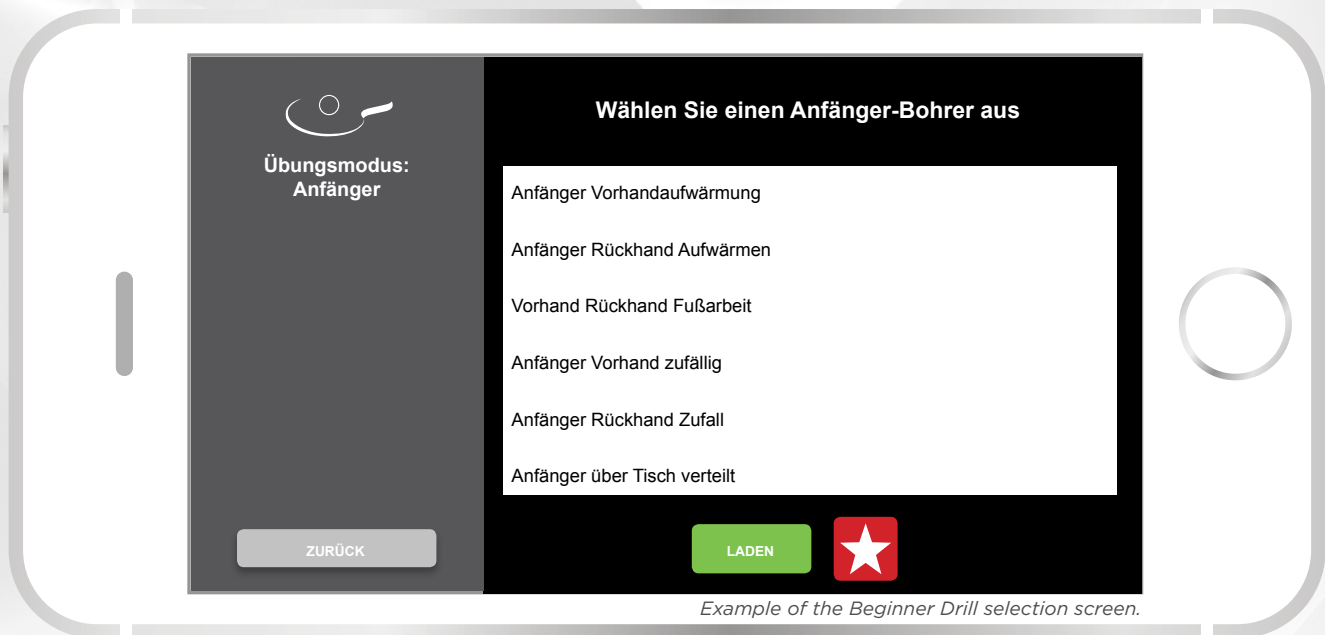
Durch das Drücken der „+“ Taste im grünen Feld können Sie eine weitere Position zu Ihrer Übungseinheit hinzufügen. Das Drücken der roten „X“ Taste entfernt eine Ballposition von ihrer Übungseinheit. Das Drücken der gelben „Kopieren“ Taste kopiert eine Ballposition zu Ihrer Übung.

Sobald Sie zu jeder Ballposition alle 7 Eigenschaften ausgewählt haben, drücken Sie die Starttaste, um ihre Präzision - Übung zu aktivieren.

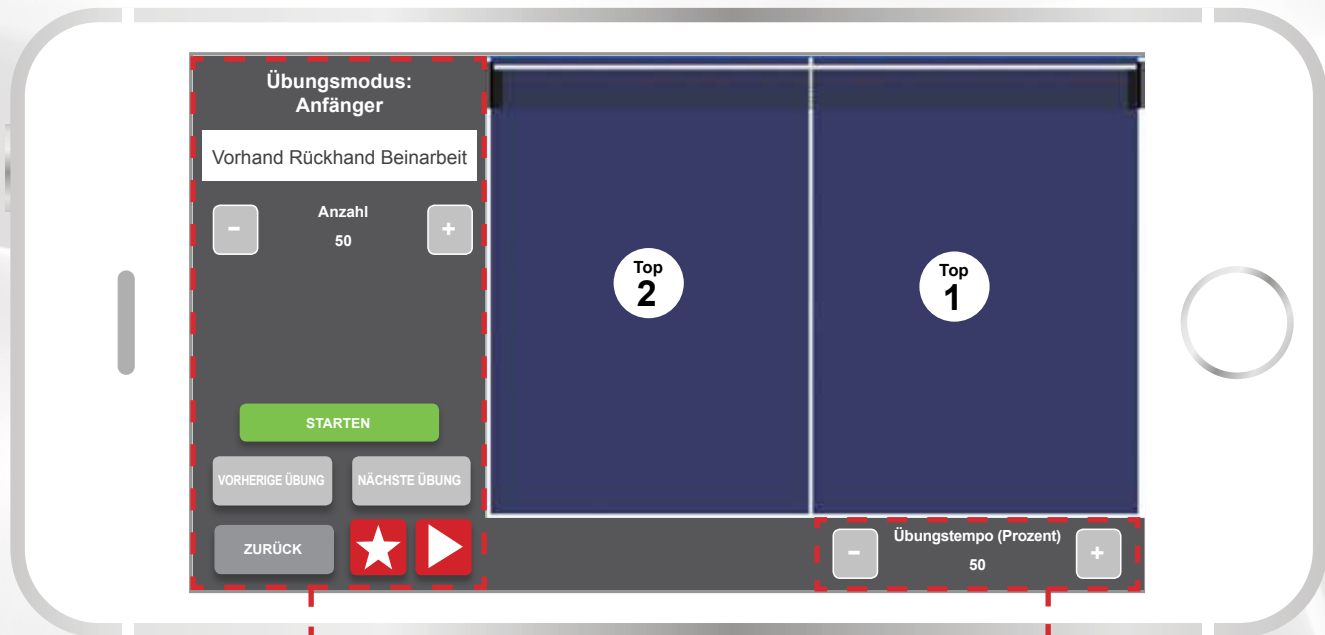
## Übungsmodus

Ihr Robo-Pong 3050XL hat bereits einige vorprogrammierte Übungen. Diese Übungen sind unterteilt in verschiedene Fertigungslevel (einschließlich Einführung, Einsteiger, fortgeschrittene Einsteiger, Fortgeschrittene - und Bonus Übungen), sodass Sie ganz flexibel Ihre Übungen je nach Erfahrung, Spielniveau und Zielen auswählen können. In der Newgy APP finden Sie die vorprogrammierten Übungen.

Im Übungsmodus können Sie ein Fertigungslevel auswählen (Anfänger, Einführung, etc.). Dann drücken und markieren Sie eine Übung. Drücken Sie „Laden“ zum Aufrufen der Übung zum Spielen.



Sobald die Übung geladen ist, wird das Fertigungslevel des Übungsmodus zusammen mit dem Namen der Übung angezeigt. Andere mögliche Einstellungen sind wie folgt:




**Anzahl:** Legt die Anzahl der gespielten Bälle fest.

**Starten:** Startet die ausgewählte Übung.

**Vorherige Übung / nächste Übung:** führt Sie durch die Liste der Übungen im ausgewählten Level.

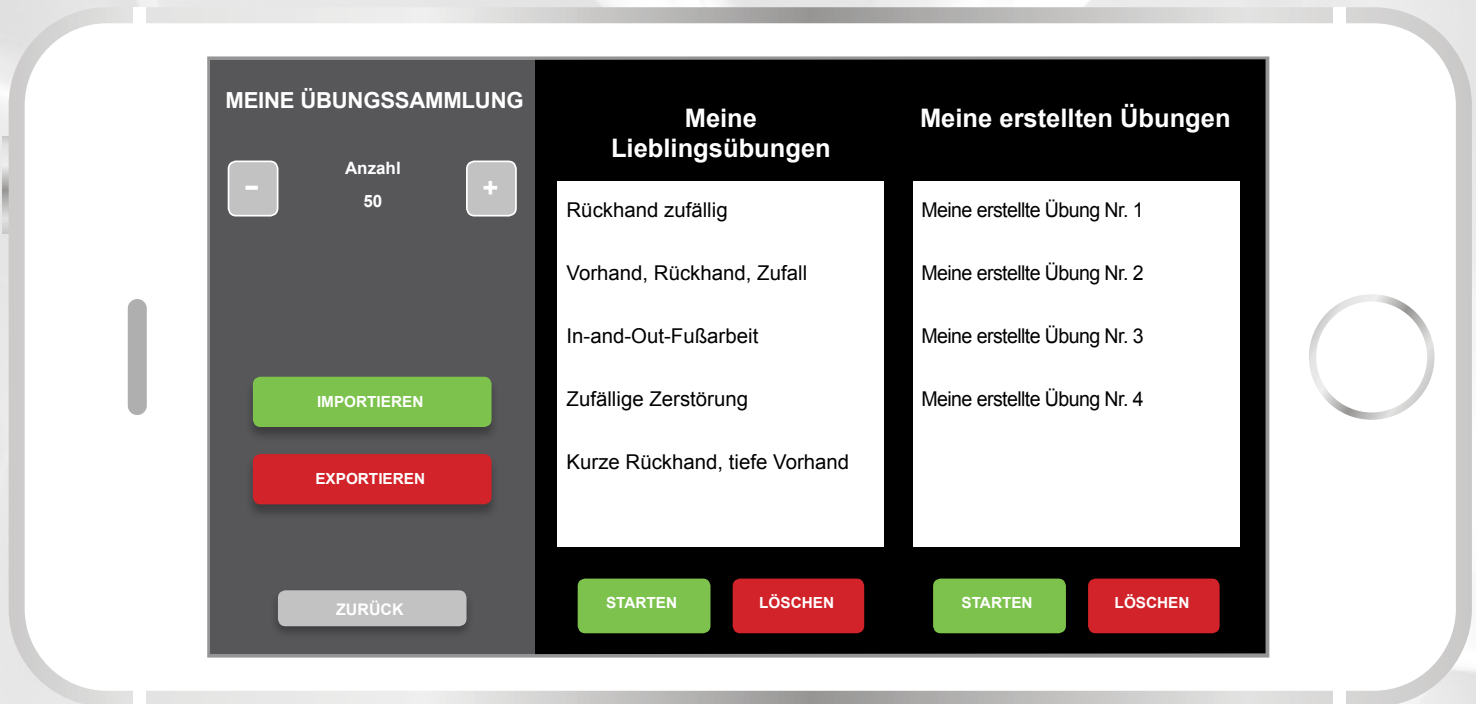
**Übungstempo (Prozent):** Ermöglicht Ihnen zum Einüben eine Übung langsamer abzuspielen zu lassen und auch die Geschwindigkeit zu erhöhen, sobald Sie diese gut beherrschen. Bandbreite von 50% bis 125%.

 Markiert eine Übung als Lieblingsübung und fügt die Übung zu „MEINE ÜBUNGSSAMMLUNG“ hinzu.

 Spielt ein Mustervideo\* der Übung (\*eventuell nicht in allen Ländern oder Regionen verfügbar).

## MEINE ÜBUNGSSAMMLUNG

Speichern, importieren, exportieren Sie Übungen und greifen Sie hier auf Ihre Lieblingsübungen und erstellten Übungen zu:



### Kreieren und speichern einer Newgy Robo-Pong 3050XL Übung - **Android**

Wenn Sie ein Android Gerät mit der Newgy App verwenden, können Sie Übungen in der Newgy 3050XL App entweder im Standardmodus oder im Präzisionsmodus kreieren.

Sobald eine Übung kreiert wurde, drücken Sie SPEICHERN um die Übung in „MEINE ÜBUNGSSAMMLUNG“ zu speichern.

Geben Sie im Textfeld Name der Übung einen Namen für die Übung ein. Optional können Sie auch Details zur Übung im Textfeld Beschreibung eingeben.

Wählen Sie SPEICHERN und beachten Sie, dass die Übung nun in „MEINE ÜBUNGSSAMMLUNG“ unter „MEINE ERSTELLTEN ÜBUNGEN“ gespeichert ist. Newgy Übungen sind als .XML Dateien gespeichert.

### Übungen exportieren

Zum Exportieren markieren Sie bitte die Übung in „MEINE ÜBUNGSSAMMLUNG“ unter „MEINE ERSTELLTEN ÜBUNGEN“ und drücken die Export Taste.

Die Übungsdatei wird exportiert und auf Ihrem Android Gerät gespeichert unter „File Manager>Newegy3050Export“. Die Stelle, wo sich Ihr „File Manger/File Export befindet kann von Gerät zu Gerät unterschiedlich sein.

Die Übung kann dann als E-Mail Anhang an einen anderen 3050XL Nutzer zum Download und Import in dessen Newgy 3050XL App versendet werden.

### Übungen Importieren

In der E-Mail wählen Sie dann die Übung in der Anlage aus, downloaden sie auf Ihr Android Gerät. Die Übung wird auf dem Gerät gespeichert im Ordner für Downloads.

Verbinden Sie das Android Gerät mit dem Newgy 3050XL Roboter, schalten Sie den Roboter ein, öffnen Sie die Newgy App und verbinden diese mit dem 3050XL Roboter.

Gehen Sie zu „MEINE ÜBUNGSSAMMLUNG“, wählen „Import“. Gehen Sie zu Downloads und wählen jeweils die Datei zum Speichern in der App.

Die Übung wird in „MEINE ÜBUNGSSAMMLUNG“ unter „Meine erstellten Übungen“ gespeichert. Die Übung kann nun auf einem Newgy 3050XL Roboter abgespielt werden.

## MEINE ÜBUNGSSAMMLUNG (Fortsetzung)

### **Kreieren und speichern einer Newgy Robo-Pong 3050XL Übung - Apple iOS**

Wenn Sie ein Apple IOS Gerät mit der Newgy App verwenden, können Sie Übungen in der Newgy 3050XL App entweder im Standardmodus oder im Präzisionsmodus kreieren.

Sobald eine Übung kreiert wurde, drücken Sie SPEICHERN, um die Übung in der „MEINE ÜBUNGSSAMMLUNG“ zu speichern.

Tragen Sie im Textfeld der Übung einen Namen ein und geben Sie optional im Text Feld Beschreibung noch Details dazu ein.

Wählen Sie SPEICHERN und beachten Sie, dass die Übung nun in „MEINE ÜBUNGSSAMMLUNG“ gespeichert ist unter „Meine erstellten Übungen“. Newgy Übungen werden als .XLM Dateien gespeichert.

### **Übungen Exportieren**

In „MEINE ÜBUNGSSAMMLUNG“ unter „Meine erstellten Übungen markieren Sie die Übung, die exportiert werden soll und tippen dann den Button EXPORT an.

Die Übungsdatei wird exportiert und gespeichert auf iCloud Drive>RoboPong Folder.

Die Übung kann als Email Anlage an einen anderen 3050XL Nutzer zum Download verschickt werden und dann in dessen Newgy 3050XL App gespeichert werden.

### **Übungen Importieren**

Wählen Sie in der Email die Übung in der Anlage aus, downloaden Sie die Übung auf ihr Apple iOS Gerät. Speichern Sie die Übung unter iCloudDrive>RoboPong Folder.

Verbinden Sie das Apple iOS Gerät mit dem Newgy 3050XL Roboter, schalten Sie den Roboter ein, öffnen Sie die Newgy App und verbinden diese mit dem 3050XL Roboter.

Gehen Sie zu „MEINE ÜBUNGSSAMMLUNG“, wählen Sie IMPORT. Gehen Sie iCloud Drive>RoboPong (oder zu dem Ordner, den Sie auswählen möchten) wählen Sie die Datei, die importiert werden soll und sie erscheint in ihrer „Meine erstellten Übungen“ Liste. Die Übung kann nun auf einem Newgy 3050XL Roboter abgespielt werden.

### **Schreiben und speichern einer Newgy Robo-Pong 3050XL Übung - Windows 10**

Wenn Sie ein Windows 10 Gerät mit einem Newgy 3050XL Roboter und einer Newgy Windows App verwenden, können die Nutzer eigene Übungen in der Newgy 3050XL Windows App entweder im Standard Modus oder im Präzisionsmodus kreien.

Sobald eine Übung kreiert wurde, drücken Sie auf SPEICHERN, um die Übung in „MEINE ÜBUNGSSAMMLUNG“ zu speichern.

Geben Sie im Textfeld den Namen der Übung ein und optional eine Beschreibung der Übung.

Wählen Sie SPEICHERN und beachten Sie, dass die Übung nun in „MEINE ÜBUNGSSAMMLUNG“ unter „Meine erstellten Übungen“ gespeichert wird. Newgy Übungen werden als .XML Dateien gespeichert.

### **Übungen exportieren**

In „MEINE ÜBUNGSSAMMLUNG“ unter „Meine Übungen“ markieren Sie die Übung, die exportiert werden soll und tippen dann den Export Button an.

Die Übungsdatei(en) wird/werden exportiert und in Ihrem Windows Gerät unter Documents>Newgy3050>Drills.

Die Übung(en) kann/können als E-Mail Anlage an einen anderen 3050XL Nutzer zum Download und Import in dessen Newgy 3050XL App versendet werden (siehe auch USB Drive Übertragung unten).

### **Übungen importieren**

Wählen Sie in der Email die E-Mail in der Anlage aus und downloaden sie auf Ihr Windows 10 Gerät. Die Übungen werden auf dem Gerät im Standardordner für Downloads gespeichert.



## MEINE ÜBUNGSSAMMLUNG (Fortsetzung)

Verbinden Sie Ihr Windows 10 Gerät mit dem Newgy 3050XL Roboter, schalten Sie den Roboter ein, öffnen Sie die Newgy App und verbinden diese mit dem 3050XL Roboter.

Gehen Sie zu „MEINE ÜBUNGSSAMMLUNG“, wählen Sie IMPORT und den Ordner Meine Dokumente auf dem Windows Gerät.

Gehen Sie zu Downloads und wählen Sie jeweils eine Datei für den Import aus. Drücken Sie Öffnen für jede Übung, um diese in der App zu speichern.

Die Übungen werden gespeichert in „MEINE ÜBUNGSSAMMLUNG“ unter „Meine erstellten Übungen“ . Die Übungen können nun auf einem Newgy 3050XL Roboter abgespielt werden.

### **Übertragung über USB Speichermedium**

Übungen können auch von der Newgy App auf ein Windows 10 Gerät exportiert werden und auf ein USB Speichermedium geladen, als auch von einem USB Speichermedium runtergeladen und auf die Newgy App importiert werden. Im Moment allerdings unterstützt Newgy keine andere Übertragung als über E-Mail Transfer wie oben dargestellt.

## Anzeige Leuchtdioden

Der Newgy Robo-Pong 3050XL hat exzellente Spin Variationen bei den Ballwechselln, wie im Spiel gegen einen echten Gegner im Turnier! Die grünen und roten Anzeigedioden zeigen den genauen Spin des Balles, sodass Sie die Bälle besser einschätzen können und angepasst agieren können.

- 1 **grüne** Leuchtdiode = leichter topspin
- 2 **grüne** Leuchtdioden = mittlerer topspin
- 3 **grüne** Leuchtdioden = starker topspin
- 4 **grüne** Leuchtdioden = sehr starker topspin
- Keine Leuchteffekte = ohne Spin
- 1 **rote** Leuchtdiode = leichter Unterschnitt
- 2 **rote** Leuchtdioden = mittlerer Unterschnitt
- 3 **rote** Leuchtdioden = starker Unterschnitt
- 4 **rote** Leuchtdioden = sehr starker Unterschnitt



Wie bei einem echten Spiel gibt es auch Sidespin Variationen. Der Kopf des Roboters dreht sich im Uhrzeigersinn oder gegen den Uhrzeigersinn bevor er einen Sidespin Ball spielt. Die Richtung der Leuchtdioden gibt die Art des Sidespins an. Wenn Sie zum Beispiel sehen, dass die unteren Anzeigeleuchten nach links zeigen, bedeutet das, dass der Schläger des Gegners nach links ging (ähnlich einem Rückhand Sidespin Aufschlag). Wenn die Anzeigelampen nach links und unten zeigen, bedeutet das, dass der Schläger des Gegners nach links und unten ging (ähnlich eines Rückhand Unterschnitt/Sidespin Aufschlages).

Um den Spin zurückzuschlagen, berühren Sie die entsprechende Seite des Balles, wie die Leuchten anzeigen. Wenn Sie die Leuchten senkrecht unten am Roboterkopf sehen, treffen Sie den Ball auch unten. Wenn Sie Leuchtdioden rechts sehen, treffen sie den Ball an der rechten Seite. Wenn Sie Lampen oben rechts sehen, dann treffen Sie den Ball auch oben rechts. Im Training mit dem 3050XL lernen Sie auf die verschiedenen Spinarten korrekt zu reagieren und darüber hinaus eigene Spinvarianten einzusetzen.

### HINWEIS:

Im Falle, dass Sie Ihre Bluetooth Verbindung verlieren sollten oder der Roboter die Verbindung zu Ihrem Gerät trennt, befolgen Sie die folgenden Schritte, um eine neue Verbindung herzustellen.

- 1) Verlassen und starten Sie die Newgy App neu
- 2) Schalten Sie die Bluetooth Funktion Ihres Gerätes aus und dann wieder ein
- 3) Verbinden Sie Ihren Robo-Pong 3050XL mit Ihrem Gerät mittels der Newgy App

# ÜBUNGS BESCHREIBUNGEN

## EINFÜHRUNGS ÜBUNGEN

### **Vorhand Aufwärmen**

Diese Übung liefert Ihnen einen gleichmäßigen Ball ohne Spin, langsam in Ihre Vorhand.

### **Rückhand Aufwärmen**

Diese Übung liefert Ihnen einen gleichmäßigen Ball ohne Spin, langsam in Ihre Rückhand.

### **Vorhand 2 Positionen Beinarbeit**

2 Positionen: Mitte und Vorhand, Beinarbeit ist gefragt.

### **Rückhand 2 Positionen Beinarbeit**

2 Positionen: Mitte und Rückhand, Beinarbeit ist gefragt.

### **Vorhand Schupf**

Leichter Unterschnitt zur Ballkontrolle

### **Rückhand Schupf**

Gleichmäßiger leichter Unterschnitt in die Rückhand zur Ballkontrolle.

### **Vorhand Schupf mit Beinarbeit**

Sie erhalten leichte Unterschnittbälle; einer in die Mitte und einer in die Vorhand.

### **Rückhand Schupf mit Beinarbeit**

Die Übung liefert Ihnen leichte Unterschnittbälle; einer in die Mitte und einer in die Rückhand

### **Vorhand Topspin**

Sie erhalten leichte Topspinbälle in die Vorhand.

### **Rückhand Topspin**

Sie erhalten leichte Topspinbälle in die Rückhand.

### **Vorhand Topspin mit Beinarbeit**

Beinarbeit; leichte Topspinbälle in die Mitte und Vorhand.

### **Rückhand Topspin mit Beinarbeit**

Leichte Topspinbälle in die Mitte und Rückhand.

### **Vorhand Unterschnitt**

Die Übung liefert Ihnen einen leichten Unterschnittball in die Vorhand.

### **Rückhand Unterschnitt**

Diese Übung liefert Ihnen einen leichten Unterschnittball in die Rückhand.

### **Vorhand Unterschnitt mit Beinarbeit**

Beinarbeit; leichter Unterschnitt in die Mitte und Vorhand.

### **Rückhand Unterschnitt mit Beinarbeit**

Beinarbeit; leichter Unterschnitt in die Mitte und Rückhand.

### **Drei Bälle**

Topspin, Unterschnitt & ohne Spin, um Ihre Spinfähigkeiten zu testen.

### **Ohne Spin in Vorhand**

Tief in die Vorhand ohne Spin. Returnieren Sie mit maximalem Spin.

### **Ohne Spin in Rückhand**

Tief in die Rückhand ohne Spin; wählen Sie Ihren Rückschlag.

## EINSTEIGER ÜBUNGEN

### **Einsteiger Vorhand Aufwärmen**

Einspielübung mit Vorhand-Konterschlägen und 90° ausgerichtetem Schläger. Schlagen Sie gerade durch den Ball.

### **Einsteiger Rückhand Aufwärmen**

Einspielübung für die Rückhand; variieren Sie Ihre Rückschläge in die Vorhand, Mitte und Rückhand.

### **Vorhand Rückhand Beinarbeit**

Beinarbeit. Verbinden Sie Vor- und Rückhandschläge abwechselnd. Machen Sie kleine Zwischenschritte um sich zum nächsten Ball korrekt zu stellen.

### **Einsteiger Vorhand wahllos**

Diese Übung ist etwas anspruchsvoller. Der Roboter spielt die Bälle wahllos in die Vorhand Zone des Tisches (rechts von der Mittellinie). Beobachten Sie den Roboterkopf um die Platzierung besser zu erkennen.!

### **Einsteiger Rückhand wahllos**

Diese Übung spielt Ihnen die Bälle wahllos in die Rückhand Zone. Spielen Sie die Bälle kontrolliert vor dem Körper und bewegen Sie sich gut zu den unterschiedlichen Bällen. Variieren Sie das Tempo bei den Rückschlägen.

### **Einsteiger gesamter Tisch wahllos**

Diese Übung liefert Ihnen bereits eine spielnahe Situation mit Bällen wahllos verteilt auf der gesamten Tischfläche, wie beim Spiel mit einem realen Gegner. Bewegen Sie sich gut bei den Bällen und spielen Sie kontrollierte Rückschläge mit bewusster Platzierung.

### **Aufschlag dann zwei wahllos**

Diese Übung liefert Ihnen einen Aufschlag und dann zwei Bälle wahllos verteilt, dann eine kurze Pause. Wie in einem Spiel.

### **Rein-und-raus Beinarbeit**

Ausfallschritt unter den Tisch für einen kurzen Vorhandball, dann Schritt zurück für einen tiefen Ball in die Vorhand, dann Ausfallschritt für einen kurzen Rückhandball, dann zurück in Rückhand Grundstellung für tiefen Rückhandball.

Stehen Sie auf den Zehenspitzen, etwas nach vorne gebeugt und treffen sie die kurzen und Rückhandbälle vor Ihrem Körper.

### **Drei in die Mitte, ein Ball in Ecke**

Die ersten 3 Bälle gehen in die Mitte, der 4. Ball wahllos überraschend in eine Ecke. Beobachten Sie den Roboterkopf und entsprechend reagieren zu können.

### **Vorhand wahllos**

Sie erhalten wahllos verteilte Bälle in die Vorhand mit mittlerem Tempo. Bewegen Sie sich gut auf den Zehenspitzen, um einen gleichmäßigen Abstand zum Ball zu haben. Drehen Sie den Körper etwas zur Ausholbewegung beim Vorhandschlag.

### **Rückhand wahllos**

Sie erhalten wahllos verteilte Bälle in die Rückhand mittleren Tempos. Versuchen Sie die Bälle etwas vorgebeugt und mit etwas Abstand vor Ihrem Körper zu spielen und versuchen Sie die Bälle zu unterschneiden, indem Sie den Ball mit etwas geöffnetem Schläger (Schlagfläche nach oben) und Handgelenk- und Unterarmeinsatz nach vorne spielen.

### **Bälle schnell wahllos**

Seien Sie bereit für schnelle Bälle verteilt über den Tisch. Halten Sie den Schläger vor dem Körper in mittlerer Position bereit, um Rückschläge aus der Mitte, Vorhand und Rückhand zu spielen.

### **Kurze Vorhand, lange Rückhand**

Erster Ball kurz in die Vorhand, dann langer Ball in die Rückhand. Als Rechtshänder machen Sie einen Ausfallschritt mit Ihrem rechten Fuß, um den kurzen Ball zu spielen.

### **Kurze Rückhand, lange Vorhand**

Erster Ball kurz in die Rückhand, dann lang in die Vorhand.

### **Rückhand Ballwechsel, überraschend in Vorhand**

Wie im Spiel. Übung beginnt mit Aufschlag, dann 1 – 5 Ballwechsel in die Rückhand, dann überraschend in die Vorhand. Nach der Sequenz gibt es eine kurze Pause, um sich auf die nächste Sequenz vorzubereiten.

### **Aufschläge ohne Spin**

Diese Übung liefert Ihnen Aufschläge ohne Spin. Variieren Sie Ihre Rückschläge als Unterschnitt oder Topspin-Schlag

### **Aufschlag, zwei schnelle Bälle**

Nach dem Aufschlag erhalten Sie zwei schnelle Bälle. Returnieren Sie diese kontrolliert und platziert.

### **Aufschlag, hohe Vorhand, hohe Rückhand**

Nach dem Aufschlag erhalten Sie einen hohen Ball in Ihre Vorhand und dann einen hohen Ball in die

Rückhand. Stellen Sie sich darauf ein, die beiden hohen Bälle mit einem Endschlag der Vorhand zu spielen.

### **Aufschlag, dann Tempobälle**

Nach dem Aufschlag erhalten Sie drei schnelle Bälle – einen in die Vorhand, einen in die Mitte, einen in die Rückhand

### **Vorhand Spiel Situation**

Sie erhalten zuerst einen Unterschnitt Aufschlag in die Vorhand, den Sie zurück schupfen sollen. Danach erhalten Sie einen Unterschnittball in die tiefe Vorhand. Beginnen Sie die Ausholbewegung tief und versuchen Sie diesen als Topspin zu spielen. Dann erhalten Sie einen Topspinball in die Vorhand. Schlagen Sie den Ball als Konterschlag, indem Sie mit leicht geschlossenem Schläger durch den Ball gehen.

### **Rückhand Spiel Situation**

Sie erhalten zuerst einen Unterschnitt Aufschlag in die Rückhand, den Sie zurück schupfen. Dann erhalten Sie einen Unterschnittball in die tiefe Rückhand. Holen Sie von unten aus und spielen Sie diesen Ball als Rückhand Topspin Schlag über das Netz. Dann erhalten Sie einen Topspinball in die Rückhand, den Sie als Konterschlag durch den Ball nach vorne spielen sollten.

### **Kurzer Aufschlag, dann 10 Bälle**

Sie erhalten einen kurzen Aufschlag, Ausfallschritt nach vorne und Rückschlag als Schupf oder Flip. Danach ein langer Ballwechsel von 10 Topspinbällen variiert auf dem Tisch. Nach einer kurzen Unterbrechung erfolgt die nächste Sequenz.

### **Ohne Spin, Topspin**

Beachten Sie die Spinvariante. Der Roboter spielt abwechselnd Aufschläge ohne Spin und mit Topspin-Rotation. Passen Sie Ihre Rückschlagtechnik der Spinvariante bei jedem Ball an.

### **Links-Sidespin Aufschlag-Rückschlag**

Unabhängig, ob Sie mit der Vor-oder Rückhand returnieren, treffen Sie den Ball außen rechts, um den Rückschlag zu kontrollieren.

### **Rechts-Sidespin Aufschlag-Rückschlag**

Wenn Sie den Ball beim Rückschlag normal hinten treffen, wird der Ball weit nach links fliegen. Um den Aufschlag zurück zu spielen, treffen Sie den Ball an der linken Seite.

### **Aufschlag ohne Spin - Rückschlag**

Spielen Sie diese Bälle kontrolliert zurück mit gleichmäßigem Unterschnitt

### **Topspin Aufschlag- Rückschlag**

Spielen Sie diese Bälle kontrolliert mit geschlossenen (ca. 60° Winkel) Schläger. Treffen Sie den Ball weiter oben.

### **Linker Sidespin Aufschlag wahllos**

Beinarbeit ist gefragt für kurze Bälle und seitliche Bewegungen. Amortisieren Sie den Linksdrall, indem Sie an der rechten Seite des Balles treffen.

### **Rechter Sidespin Aufschlag wahllos**

Seien Sie bereit für lange und kurze Aufschläge mit Ausfallschritt nach vorne bei kurzen Bällen und amortisieren Sie den Rechtsdrall indem Sie den Ball auf der linken Seite treffen.

### **Links Sidespin mit Topspin Rotation Aufschlag**

Um diesen Ball zurück zu spielen treffen Sie den Ball oben rechts.

### **Rechts Sidespin mit Topspin Rotation Aufschlag**

Um diesen kombinierten Spin zurück zu spielen treffen Sie den Ball oben links.

### **Unterschnitt Aufschlag, Topspin**

Nach einem Unterschnitt Aufschlag erhalten Sie fünf Topspin Aufschläge wahllos verteilt auf dem Tisch. Versuchen Sie gegen den Roboter zu punkten. Jedes Mal, wenn Sie 6 Bälle zurückgespielt haben, gewinnen Sie einen Punkt. Jedes Mal, wenn Sie es nicht schaffen, gibt es einen Punkt für den Roboter. Match bis 11, der Verlierer zahlt die nächste Runde.

## **ÜBUNGEN FORTGESCHRITTENE ANFÄNGER**

### **Fortgeschrittene Anfänger Vorhand Einspielen**

Treffen Sie den Ball relative weit oben und schwingen Sie den Schlag von hinten nach vorne durch den Ball Richtung Netzkante

### **Fortgeschrittene Anfänger Rückhand Einspielen**

Spielen Sie einen schnellen relativ kurzen Schlag von hinten durch den Ball und bereiten Sie sich auf eine Serie von schnellen Bällen in die Rückhand vor.

### **Zwei Rückhand, Zwei Vorhand**

Versuchen Sie das Tempo Ihrer Bälle etwas zu variieren. Schlagen Sie den ersten Ball mit mittlerer Geschwindigkeit und den nächsten schneller. Wechseln Sie das Tempo bei jedem Schlag - mittelharte Rückhand, harte Rückhand, mittelharte Vorhand, harte Vorhand.

### **Vorhand, Mitte**

Was für eine Übungseinheit! Beinarbeit ist gefragt mit kurzen Sidesteps. Spielen Sie alle Bälle mit der Vorhand aus der Vorhand und der Mitte.

### **Rückhand, Mitte**

Rückhand Beinarbeit wird oft vernachlässigt. Spielen Sie Rückhand Bälle aus der Rückhand und der Mitte des Tisches.

### **Rückhand, Mitte, Rückhand, Vorhand**

Diese systematische Übung trainiert Rückhand und Vorhand nach einem bestimmten Muster: Rückhand, Mitte, Rückhand, Vorhand.

### **Ein oder zwei Rückhand, Ein oder zwei Vorhand**

Beobachten Sie in welche Zone der Roboterkopf die Bälle spielt und fokussieren Sie die Ballplatzierung auf dem Tisch.

### **Mitte, Ecke**

This ist eine der weltweit populärsten Übungen! Spielen Sie eine Vorhand aus der Mitte, dann bereiten Sie sich auf einen Ball in beide Ecken vor. Das Ablaufmuster zieht sich so fort. Ein Ball in die Mitte, ein Ball in die Ecken. Halten Sie 3 Minuten durch?

### **Weite Falkenberger**

Ebenfalls sehr beliebt ist diese Übung. Sie erhalten zwei Bälle in die Rückhand, dann einen Ball in die weite Vorhand. Spielen Sie den ersten Ball mit der Rückhand, dann den zweiten Ball mit der Vorhand aus der Rückhand und den dritten Ball mit der Vorhand aus der weiten Vorhand.

### **Vorhand wahllos**

Sie erhalten schnelle verteilt in die Vorhandseite des Tisches. Versuchen Sie sich mit kleinen Sidesteps passend zu jedem Ball zu stellen.

### **Rückhand wahllos**

Ihre Entscheidung. Entweder spielen Sie alle Bälle mit der Rückhand oder Sie spielen diese Übung mit Rückhand und Vorhand-Schlägen. Wenn Sie sich auf die Übung besser einstellen, variieren Sie Spin, Tempo und Platzierung Ihrer Schläge.

### **Wahllos**

Sie erhalten feste Topspin Bälle wahllos verteilt auf dem ganzen Tisch. Seien Sie beweglich auf den Zehenspitzen und achten Sie auf gutes Stellungsspiel in der Mitte.

### **Kurze Vorhand, lange Rückhand**

Nach einem kurzen Unterschnittball in die Vorhand erhalten Sie zwei schnelle Topspin-Bälle in die Rückhand. Schupfen oder Flippen Sie den kurzen Ball und Blocken Sie die beiden Rückhandbälle.

### **Aufschlag, dann Beinarbeit**

Nach einem kurzen Ball in die Rückhand erhalten Sie drei tiefe Topspin-Bälle - einer in die Vorhand, einer in die Mitte, einer in die Rückhand. Nach einer kurzen Unterbrechung folgt die nächste Sequenz.

### **Drei Bälle Übung**

Sie erhalten einen kurzen Unterschnitt Aufschlag in die Mitte, gefolgt von einem starken Topspin-Ball wahllos in eine Ecke und einem spinreichen Topspin in die Mitte.

### **Drei Bälle wahllos**

Drei Bälle wie zuvor, aber wahllos verteilt. Kurzer Unterschnitt dann langer Unterschnitt und langer Topspin.

### **Zwölf Bälle Übung**

Es beginnt mit einem kurzen Unterschnitt-Aufschlag, gefolgt von einem langen Unterschnitt-Schupf in die Rückhand. Dann beginnt der Marathon – zehn schnelle Topspin verteilt. Spielen Sie den sicheren Blockspiel, der keine Fehler macht.

### **Ohne Spin, Topspin, hoher Ball**

Dies zeichnet den 3050XL aus – spielähnliche Variationen. Sie erhalten eine Sequenz aus Ball ohne Spin, dann ein Topspin Ball, dann einen hohen Ball.

### **Linker Sidespin, dann Ballwechsel**

Nach dem Return des Links-Sidespin stellen Sie sich auf drei oder vier oder fünf schnelle Topspin-Bälle ein. Zählen Sie mit. Jedesmal, wenn Sie den Ballwechsel gemeistert haben erhalten Sie einen Punkt. Jedesmal, wenn Sie einen Ball verschlagen, gewinnt der Roboter einen Punkt. Spiel bis 11! Sie haben keinen leichten Gegner!

### **Aufschlag dann Rückhand wahllos**

Nachdem Sie den Rechts-Sidespin Aufschlag returniert haben erhalten Sie einen anspruchsvollen Ballwechsel von zehn Bällen wahllos platziert in Ihre Rückhand.

### **Aufschlag dann Tempo**

Attackieren Sie den Topspin-Aufschlag und blocken Sie die beiden schnellen Bälle. Halten Sie den Schläger nicht verkrampft und kontrollieren Sie Ihre Blockbälle.

### **Hohe Spinbälle**

Diese anspruchsvolle Fünfball-Übung gibt liefert Ihnen einen Aufschlag, dann einen hohen Unterschnittball, hohen Topspin, hohen Unterschnittball, hohen Topspin. Schießen Sie die hohen Bälle und passen Sie Ihre Bewegung auf die Rotation der Bälle an. Schussbewegung etwas nach oben beim Unterschnitt-Ball und von hinten nach unten beim Topspin-Ball.

### **Hohe Rückhand, hohe Vorhand**

Schießen Sie beide Bälle mit der Vorhand – einen hohen Ball von der Rückhandseite des Tisches und einen hohen Ball aus der Vorhandseite.

### **Hohe Spinbälle**

Schießen Sie den hohen Topspinball indem Sie den Ball oben treffen und leicht nach unten und vorne schlagen. Der Roboter liefert Topspinbälle mit mehr Rotation, als Sie denken.

### **Vorhand Tempo**

Die Bälle kommen schnell und mit etwas Topspin-Rotation in die Vorhand. Versuchen sie die Bälle kontrolliert zu retournieren und treffen Sie diese möglichst früh und kurz nach dem Aufsprung in der steigenden Phase.

### **Rückhand Tempo**

Blocken sie diese Tempobälle kontrolliert in Grundstellung mit leicht gebeugten Beinen und vorgeneigtem Körper, treffen Sie die Bälle vor dem Körper.

### **Linker Sidespin, Topspin Aufschlag**

Returnieren Sie den schwierigen Links-Sidespin Aufschlag mit Topspinrotation indem Sie den Ball oben rechts treffen.

### **Rechter Sidespin Topspin Aufschlag**

Returnieren Sie den Rechts-Sidespin-Topspin Aufschlag indem Sie den Ball oben links treffen.

### **Linker Sidespin-Unterschnitt Aufschlag**

Um diesen Aufschlag zu retournieren können Sie ihn entweder zurück schupfen oder als Topspin zurückspielen. Wegen dem Links-Sidespin aber jeweils rechts unten treffen.

### **Rechter Sidespin-Unterschnitt Aufschlag**

Um diesen Aufschlag zu retournieren können Sie ihn entweder zurück schupfen oder als Topspin zurückspielen. Es ist wichtig, dass Sie selbst Spin mit Ihrem Schlag entwickeln, um den Spin des Aufschlages zu entkräften. Treffen Sie rechts unten und gehen Sie gut durch den Ball.

### **Schuss, Topspin, Heber**

Zunächst erhalten Sie einen schnellen Ball, blocken Sie diesen kontrolliert. Danach einen normalen Topspin-Ball, spielen Sie diesen mit Topspin zurück. Dann bekommen Sie einen hohen Ball, schießen Sie diesen druckvoll.

### **Aufschläge mit viel Rotation**

Diese Übung liefert Ihnen lange Aufschläge mit viel Rotation im Ball verteilt auf dem Tisch. Beobachten Sie die Leuchtdioden am Roboterkopf, die Ihnen die Spinart (Unterschnitt oder Topspin) und Spinstärke zeigen. Je mehr Dioden leuchten, desto stärker ist der Spin.

## **ÜBUNGEN FÜR FORTGESCHRITTENE**

### **Vorhand Einspielübung Fortgeschrittene**

Diese Bälle in die Vorhand sind nicht nur schnell, sondern variieren auch in der Platzierung, Tempo, Spin, Höhe und der Tiefe. Stellen Sie sich auf die Variationen ein.

### **Rückhand Einspielübung Fortgeschrittene**

Mit schnellen und leicht wahllosen Bällen bereitet die Rückhand Aufwärmübung Freude und ist gleichzeitig eine Herausforderung zum Beginn einer Trainingseinheit. Spielen Sie die Übung eine Minute, machen Sie eine Pause und spielen Sie diese dann wieder eine weitere Minute.

### **Vorhand, Mitte, Rückhand**

Der Roboter spielt Bälle in die Vorhand, Mitte und Rückhand Zone mit leichten Abweichungen. Versuchen Sie zwischendurch alle Bälle mit der Vorhand zu spielen.

### **Ein oder zwei Vorhand, ein oder zwei in die Mitte**

Spieren Sie alle Bälle mit Vorhand, bewegen Sie sich gut bei den Bällen aus der tiefen Vorhand und der Mitte des Tisches.

### **Ein oder zwei Rückhand, ein oder zwei Mitte**

Sie können Rückhand und Vorhand für diese Übung benutzen. Achten Sie auf gute Stellung zu den Bällen. Beobachten Sie den Roboterkopf, um die Platzierung frühzeitig zu erkennen.

### **Einer Mitte, einer wahllos**

Zunächst erhalten Sie einen schnellen Ball in die Mitte, danach einen schnellen Ball wahllos verteilt auf dem Tisch. Der nächste ist wieder in die Mitte und dann wieder einer wahllos platziert.

### **Vorhand, Rückhand, wahllos**

Dies ist eine semi-systematische Übung. Einfacher Ball in die Vorhand, dann in die Rückhand und einem wahllos platzierten dritten Ball.

### **Sechs Bälle**

Es beginnt mit einer Vorhand, Mitte, Rückhand. Dann drei wahllos platzierte Bälle auf dem Tisch. Das Muster wiederholt sich entsprechend ohne Pause. Versuchen Sie die Übung 2 Minuten durchzuhalten bis zur wohlverdienten Pause.

### **Rückhand, wahllos**

Diese Übung variiert zwischen einem Rückhand-Ball und einem wahllos platzierten Ball auf dem ganzen Tisch. Der wahllose Ball könnte auch in die Rückhand sein und dann würden Sie drei Bälle in Folge in die Rückhand bekommen.

### **Neun Bälle**

Drei in die Rückhand, drei in die Vorhand, dann drei wahllos platziert. Versuchen Sie die Platzierung Ihrer Bälle zu variieren, wie z.B. in die tiefe Vorhand oder tiefe Rückhand oder in die Mitte.

### **Wahllos mittelschwer**

Diese Übung liefert Ihnen wahllos Bälle. Wie im richtigen Spiel.

### **Wahllos schwer**

Diese anspruchsvolle Übung liefert Variation in Punkto Platzierung, Tempo, Spin, hohe und tiefe Bälle. Seien Sie bereit, um korrekt zu reagieren. Beginnen Sie mit nur ca. 20 Bällen gefolgt von einer kurzen Pause. Je besser Sie sich auf die Übung einstellen, desto länger können Sie die Ballwechsel ausdehnen.

### **Aufschlag, Unterschnitt, Topspin**

Zunächst ein Aufschlag mit leichtem Sidespin-Unterschnitt, dann ein starker Unterschnittball gefolgt von einem spinreichem Topspin. Stellen Sie sich auf die starke Rotation ein!

### **Aufschlag, Vorhand, Rückhand**

Dies ist eine Übung für Abwehrspieler. Sie erhalten einen Unterschnitt -Aufschlag, gefolgt von einem Topspin-Ball in die Vorhand und einem Topspin-Ball in die Rückhand.

### **Aufschlag ohne Spin, dann Rückhand, Vorhand**

Spielen Sie den Aufschlag ohne Spin als Schupf und blocken Sie dann kontrollier mit der Rückhand und

dann mit der Vorhand. Lassen Sie Ihren Block nicht so hoch werden!

### **Aufschlag, dann Mitte und wahllos**

Die Übung beginnt mit einem Aufschlag mit starkem Unterschnitt, dann Beinarbeit Mitte und wahllos verteilt. Weiter mit Mitte und wieder wahllos verteilt. Versuchen Sie die Bälle in die Mitte mit Ihrer Vorhand zu spielen.

### **Block Training**

Nach dem Return des spinlosen Aufschlags erhalten Sie fünf bis zehn Topspin-Bälle wahllos verteilt über den ganzen Tisch. Versuchen Sie die Bälle ohne Fehler kontrolliert zu Blocken.

### **Starker Unterschnitt-Aufschlag, zehn Topspin**

Nachdem Sie den Unterschnitt-Aufschlag zurück geschupft haben, versuchen Sie die nächsten zehn Topspin-Bälle mit Schnittverteidigung (Abwehr) kontrolliert zurück zu spielen. Versuchen Sie sich jeweils gut zu den Bällen zu stellen. reaching for the balls, move your feet into position for each shot – it is tiring, but worth the effort!

### **Zwei Bälle mit Tempo**

Dies ist die schnellste Übung des Roboters. Nach einem Links-Sidespin Aufschlag erhalten Sie umgehend einen schnellen Topspin-Ball.

### **Aufschlag, dann Ballwechsel von einem bis zehn Bällen**

Nach einem links-Sidespin-Aufschlag seien Sie bereit einen variablen Ballwechsel von einem bis zehn Bällen. Manchmal erhalten Sie nur einen, manchmal sechs oder zehn. Seien Sie bereit für zehn.

### **Aufschlag ohne Spin, dann Tempo**

This ist eine der unterhaltsamsten Übungen. Nach einem Aufschlag ohne Spin fordert Sie der Roboter mit einem schnellen Ball. Versuchen Sie diesen zu erreichen und im nächsten Schritt aktiv zurück zu spielen.

### **Aufschlag, dann zehn Heber**

Sie werden außer Atem kommen, garantiert! Nach dem Return des Topspin-Aufschlags bekommen Sie 10 Heber. Bereiten Sie sich darauf vor, diese mit voller Power zu schießen.

### **Tempo in Vorhand, Tempo in Rückhand**

Der Roboter spielt Ihnen einen Tempoball verteilt in die Vorhand Zone, dann einen Tempoball verteilt in den Rückhandbereich des Tisches. Bewegen Sie sich mit gutem Stellungsspiel, um die Bälle platziert zu blocken.

### **Schüsse wahllos verteilt**

Tempobälle werden wahllos überall auf dem Tisch verteilt. Seien Sie bereit und versuchen Sie die Bälle zumindest zu berühren.

### **Wahllose Heber**

Die Schwierigkeit bei diesen Hebern ist die Variation in der Tiefe. Beurteilen Sie die korrekte Entfernung, bewegen Sie sich gut und versuchen Sie die Bälle zu schießen.

### **Hohe Bälle mit Spin**

Diese Übung liefert Ihnen einen hohen Topspin-Ball, hohen Unterschnitt-Ball und hohen Ball ohne Spin. Durch den unterschiedlichen Spin kommen die Bälle mal höher, mal kürzer. Passen Sie Ihre Schläger entsprechend kontrolliert an. Versuchen Sie die hohen Bälle fest zu schießen!

### **Hohe Bälle mit Sidespin**

Schaffen Sie Platz neben dem Tisch, denn diese Übung verlangt Platz. Die hohen Sidespinbälle drehen weit nach außen. Erkennen Sie den Spin, passen Sie Ihre Beinarbeit darauf an und schießen Sie alle Bälle mit der Vorhand.

### **Kurz und lang**

Der Roboter spielt ein bis vier kurze Unterschnittbälle, gefolgt von einem langen Unterschnittball, gefolgt von drei tiefen Topspin-Bällen in die Rückhand, dann einen tiefen Topspin-Ball in die Vorhand.

### **Training von kurzen Bällen**

Nach einem bis zehn kurzen Unterschnittbällen überrascht Sie der Roboter mit einem langen Unterschnittball verteilt auf dem Tisch und einem folgenden langen Topspin-Ball verteilt über den Tisch.

### **Unterschnitt-Aufschlag, Aufschlag ohne Spin**

Diese Übung wechselt zwischen einem kurzen Unterschnittaufschlag und einem Aufschlag ohne Spin. Schupfen Sie die Unterschnittaufschläge und flippen Sie die Aufschläge ohne Spin. Arbeiten Sie auch an Ihrer Platzierung, indem Sie entweder kurz, lang, in die Mitte oder in die tiefen Ecken returnieren.

### **Schnelle Topspins**

Diese Übung liefert Ihnen schnelle Topspin-Bälle in Ihre Vorhand. Trainieren Sie die Platzierung Ihre Blockbälle verteilt über den Tisch. Wenn Sie Ihre Kontrolle verbessert haben, beginnen Sie mit festeren Blockbällen und sogar Gegen-Topspin-Schlägen.

### **Halbhohe Bälle**

Diese Übung liefert Ihnen halbhohe Bälle – einer als Topspin, einer als Unterschnitt, dann ohne Spin. Stellen Sie Sie gut und schießen Sie die Bälle mit Ihrer Vorhand.

## **BONUS ÜBUNGEN**

### **Ecken**

Diese Übungen spielt Ihnen wahllos tiefe Topspin-Bälle in die Ecken.

### **Überraschend in Mitte und Vorhand**

Diese Übung spielt Ihnen wiederholt Topspin-Bälle in die Rückhand und überrascht Sie gelegentlich mit einem Topspinball in die Mitte oder weite Vorhand.

### **Fortlaufende Platzierung**

Diese Topspin-Übung liefert Ihnen Topspin-Bälle von der Rückhandseite aus, fortlaufend in die Vorhandseite und wieder schrittweise zurück in die Rückhand.

### **Fortlaufende Platzierung in einer Richtung**

Diese Topspin-Übung beginnt in der tiefen Vorhand und wandert schrittweise in die Rückhand, um dann plötzlich wieder in der tiefen Vorhand zu beginnen.

### **Spinreiche Aufschlagvarianten (kurz)**

Diese Übung liefert Ihnen extrem spinreiche, kurze Aufschläge mit vielen Spin-Variationen.

### **Spinreiche Unterschnitt-Aufschläge**

Diese Übung spielt extrem spinreiche kurz- und mittellange Unterschnitt-Aufschläge verteilt über den ganzen Tisch.

### **Eine Topspin, Eine Sidespin**

Diese Übung spielt Topspin- und Sidespin-Bälle im Wechsel in die Mitte. Achten Sie darauf, dass der Sidespin in beide Richtungen sein kann. Achten Sie auf die Leuchtdioden am Roboterkopf, um die Sidespin-Richtung einschätzen zu können.

### **Eine Topspin, ein Sidespin, wahllos**

Diese Übung spielt Topspin und Sidespin Bälle im Wechsel, wahllos verteilt über den ganzen Tisch.

### **Sidespin-Salat**

Diese Übung liefert wahllos Sidespin-Variationen verteilt auf dem Tisch.

### **Chaos**

Diese Übung liefert wahllos Spin-Variationen – seien Sie auf alles gefasst!



# SCHNELLER ABBAU, LAGERUNG UND TRANSPORT

Ihr Roboter kann schnell und einfach abgebaut, gelagert und transportiert werden

## 1 Netzstecker ziehen und Seitennetze in die Ballmulde legen

Ziehen Sie den Netzstecker aus der Rückseite des Roboters. Danach lösen Sie die Seitennetze und legen diese in die Ballmulden.



## 2 Platzieren Sie den Roboter an der Ecke des Tisches

Nehmen Sie den Roboter vom Ende des Tisches und stellen ihn auf den Tisch in eine Ecke, sodass Sie den Roboter von beiden Seiten gut erreichen können.



## 3 Entfernen der Ball-Plastiktrennplatten

Heben Sie die Ballschalen leicht an und nehmen Sie die Ball-Trennplatten aus ihrer Lagerposition. Heben Sie die Schalen nicht zu stark an, da sonst die Bälle herausfallen können.



## 4 Einsetzen der Ball-Plastiktrennplatten

Schieben Sie die Bälle in das mittige Auffangbecken und stecken Sie die Ball-Trennplatten in die dafür vorgesehenen Haltschlitze.



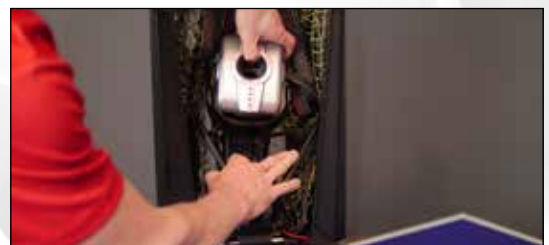
## 5 Kabel ins Ballauffangbecken legen

Ziehen Sie den Netzstecker aus der Steckdose und rollen das Kabel auf, um es im Ballauffangbecken auf die Bälle zu legen. Legen Sie die Enden der Seitennetze in die Auffangschalen.



## 6 Hochklappen der Stützrohre

Schwenken Sie die Stützrohre nach innen und klappen Sie den gesamten Mechanismus in das Innere des Roboters. Eventuell müssen Sie den Roboterkopf leicht anheben. Halten Sie das Fangnetz dabei hoch, damit der Vorgang nicht behindert wird.



## 7 Zusammenklappen der Balauffangschalen

Klappen Sie die Auffangschalen hoch, bis sie in ihrer senkrechten Stellung einrasten.



## 8 Netzstreben in die Lagerposition bringen

Ziehen Sie die rechte und linke gebogene Netzspannstrebe von der Rückseite des Roboters aus aus der Halterung und stecken Sie diese jeweils in das dafür vorgesehene Loch der Netzgehäuse-Halterung.



## 9 Zusammenklappen des Roboters

Wenn der Roboter vollständig zusammengeklappt ist, sollten sich alle Teile innerhalb der Ballfangschalen befinden.



## 10 Zusammenschnallen der Trageriemen

Fixieren Sie die Ballschalen, indem Sie die freien Enden der Tragegriffe zusammenschnallen.



**Wenn Sie eine Roboter Tragetasche gekauft haben:**

## 11 Roboter in Tragetasche verstauen

Wenn Sie im Besitz einer Roboter Tragetasche sind, passt Ihr Robo-Pong 3050XL nun in diese Tasche. Die Tasche schützt den Roboter beim Transport oder Lagerung. Die Tragetasche hat einen Schulterriemen, damit der Transport erleichtert wird.



## 12 Fertig zum Lagern oder Transport

In der Tragetasche können Sie Ihren Robo-Pong 3050XL problemlos transportieren, wohin Sie möchten. Tragen Sie ihn auf dem Rücken, lagern Sie ihn im Abstellraum oder nehmen Sie ihn im Auto mit zu ihren Freunden oder in den Tischtennisverein. Ihr Roboter ist geschützt und Sie brauchen sich keine Gedanken zu machen, dass Sie ein Bauteil Ihres Roboters verlieren könnten.



# ROBOTER EINSTELLUNGEN

## HÖHENANPASSUNG

Der Robo-Pong 3050XL ist so konstruiert, dass er im Lot steht, wenn er am Tischeende montiert wird. Bei richtiger Positionierung (Abbildung 1) befinden sich die Stützfüße unterhalb der Tischoberfläche und die Front Träger-Auflageplatte auf der Tischoberfläche. Falls der Roboter nicht ebenmäßig montiert ist, funktioniert die Ballrückführung nicht einwandfrei. Falls dies der Fall ist, wird es notwendig verschiedene Anpassungen vorzunehmen.

Wenn der Roboter nicht in horizontaler Ebene justiert ist, sind Anpassungen am Roboter selbst notwendig. Die Stützfüße werden mit 3 verschiedenen Größen von Gummikappen und 4 Gummi-Distanzscheiben geliefert, um den Roboter an die verschiedenen Dicken der Oberflächen anzupassen und somit eine Nivellierung auf Tischniveau zu erreichen. Die Gummikappen sind auf der Oberseite mit Tisch-Oberflächenstärken markiert, für die sie verwendet werden sollten. Die längste Kappe ist für dünne Oberflächen wie von Hobbytischen, vorgesehen. Die mittlere Kappe ist für normale Tische (19-22mm) und die kleine Kappe ist für Turniertische (25 mm) ausgelegt.

Zusätzlich zu diesen unterschiedlichen Kappen sind 4 Gummi-Distanzscheiben beigefügt, um eine genauere Justierung zu erreichen. Ein oder zwei dieser Distanzscheiben (je nachdem wie stark die Feinjustierung benötigt wird) werden dabei in die Gummikappen eingelegt, bevor diese auf die Enden der Stützfüße gestülpt werden.

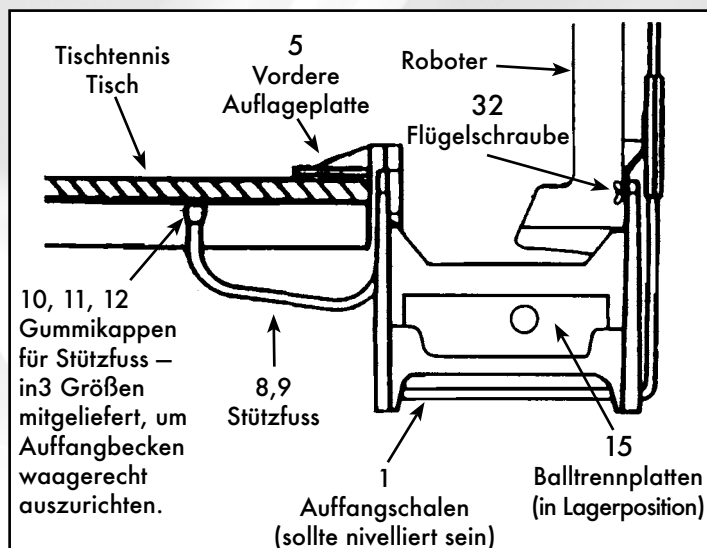
Ein weiterer Grund, warum Ihr Roboter nicht optimal nivelliert sein mag, ist, dass er nicht korrekt auf der Justierungsnase aufliegt. Bitte überprüfen Sie, ob dieser Steg bündig an der Tischoberfläche anliegt.

**TIP:** Falls es möglich sein sollte, die Tischhälfte, an der der Roboter befestigt ist, unabhängig von der anderen Hälfte zu verstellen, können Sie auf der Roboterseite die Oberfläche mit einer leichten Neigung einstellen, damit die Bälle automatisch zum Ballauffangsystem rollen. Falls Sie den Tisch leicht anwinkeln, vergewissern Sie sich, dass Sie die Gummikappen wie oben beschrieben justieren. In diesem Fall könnte es notwendig werden, die Gummikappen eine Nummer größer zu wählen.

## JUSTIERUNG DER NETZSPANNUNG

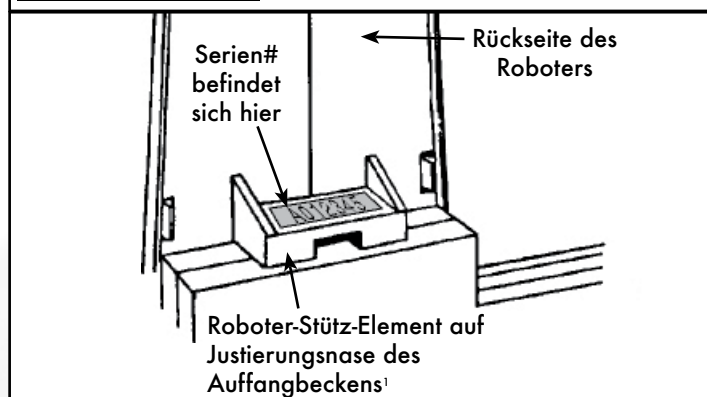
Die Ballauffangschalen sollten ungefähr auf Höhe oder ein wenig unterhalb der Höhe der Tischoberfläche liegen. Falls die Spannung des Auffangnetzes zu stark ist, werden die beiden Auffangschalen in eine leichte V-Stellung gezogen, womit die äußeren Enden der Ballauffangschalen über das Tischniveau geraten. Um dieses Problem zu lösen, sollten Sie die Befestigungs-Klettbänder gemäß Abbildung 3 lockern, bis die Auffangbehälter wieder in der Waagrechten liegen. Falls diese Anpassung nicht ausreichend sein sollte, können Sie das Fangnetz etwas dehnen, indem Sie das Mesh des Netzes mit beiden Händen und mit Gefühl auseinanderziehen und damit weiten.

Das Fangnetz (vorderes schwarzes Netz mit größeren Löchern vor dem Ballauffangnetz) bremst Ihre Bälle ab, womit wesentlich mehr Bälle eingefangen werden können. Die Größe der Löcher ist etwas kleiner als der Balldurchmesser. Bei harten Schlägen geht der Ball durch dieses Netz hindurch und fällt zwischen diesem Netz und dem hinteren Fangnetz nach unten in die Auffangschalen. Langsame Bälle leitet das vordere Fangnetz direkt in die Auffangschalen.



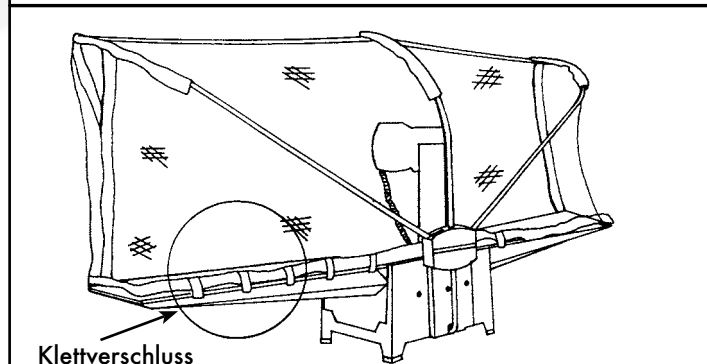
**ABBILDUNG 1**

## BEFESTIGUNG DER AUFFANGSCHALEN



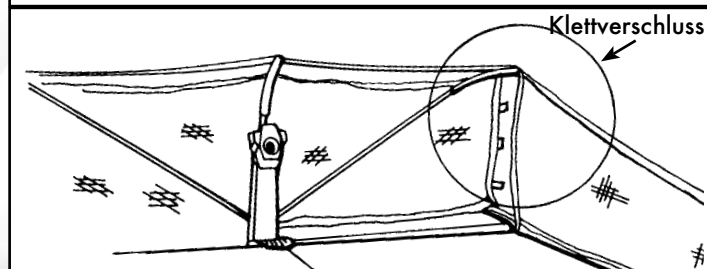
**ABBILDUNG 2**

## NIVELLIERUNG STÜTZELEMENT & SERIENNUMMER



**ABBILDUNG 3**

## JUSTIERUNG DER HAUPTNETZSPANNUNG



**ABBILDUNG 4**

## JUSTIERUNG DER NETZSPANNUNG SEITENNETZE

# PFLEGE UND WARTUNG

Robo-Pong Roboter sind einfach zu warten. Die einzige Wartung, die erforderlich ist, ist eine gelegentliche Reinigung. Die Auswurfräder und Reibungskörper sind anfällig für Schmutzablagerung. Inspizieren Sie diese regelmäßig und reinigen Sie diese mit Gummireiniger und einem Tuch. Ein Anzeichen dafür, dass diese Teile verschmutzt sind, ist eine verringerte Ballgeschwindigkeit, ein ungleichmäßiger Auswurf – Bälle werden zur Seite ausgeworfen, nach unten oder ins Netz oder springen heraus.

Diese Teile können gereinigt werden, ohne den Roboterkopf auseinander zu bauen. Die nachfolgenden Schritte zeigen wie die Reinigung mit Belagreiniger und Tuch am besten durchgeführt wird. Dieser Reiniger eignet sich hervorragend, um Schmutz von Gummioberflächen zu entfernen und erhält gleichzeitig die Griffigkeit dieser Teile. Falls Ihre Finger zu groß sind, um diese Teile durch das Auswurfloch zu reinigen, müssen Sie den Roboterkopf demontieren.

Indem Sie den Tisch, die Bälle und die Spielfläche stets sauber halten, können Sie verhindern, dass der Roboter viel Staub aufnimmt. Staub, Tierhaare, Teppichfasern und andere Flusen können sich um den Antriebspin wickeln und den Antriebsmotor buchstäblich erdrosseln, so dass er nicht mehr funktioniert. Verwenden Sie ein feuchtes Tuch, um die Außenseite Ihres Roboters abzuwischen. Verwenden Sie keine lösungsmittelhaltigen Reiniger, da diese Chemikalien die Plastikteile beschädigen. Lassen Sie den Motor, das Steuergerät und den 5-poligen Stecker niemals mit Wasser in Berührung kommen.

**1 Entfernen des Roboterkörpers**  
Zuerst entfernen Sie den Roboterkörper aus dem Ballauffangbecken. Hierzu lösen Sie die beiden Flügelschrauben (32), mit denen Ihr Roboter am Balleimer befestigt ist. Drehen Sie die schwarzen, rechteckigen Unterlegscheiben um 180°. Heben Sie nun den Roboterkörper ab und legen ihn auf eine gerade Oberfläche.

**2 Reinigung des oberen Auswurfrades**  
Drehen Sie den Auswurfkopf so, dass das Wort „Topspin“ über dem Auswurfloch steht. Geben Sie etwas Reiniger auf das Tuch. Halten Sie mit einem Finger das Rad fest, damit es sich nicht dreht. Nun reinigen Sie mit dem anderen Finger die Gummioberfläche des Rades. Drehen Sie das Rad so lange bis es komplett gereinigt ist. Danach trocknen Sie das Rad mit einer trockenen, sauberen Stelle des Tuches ab.

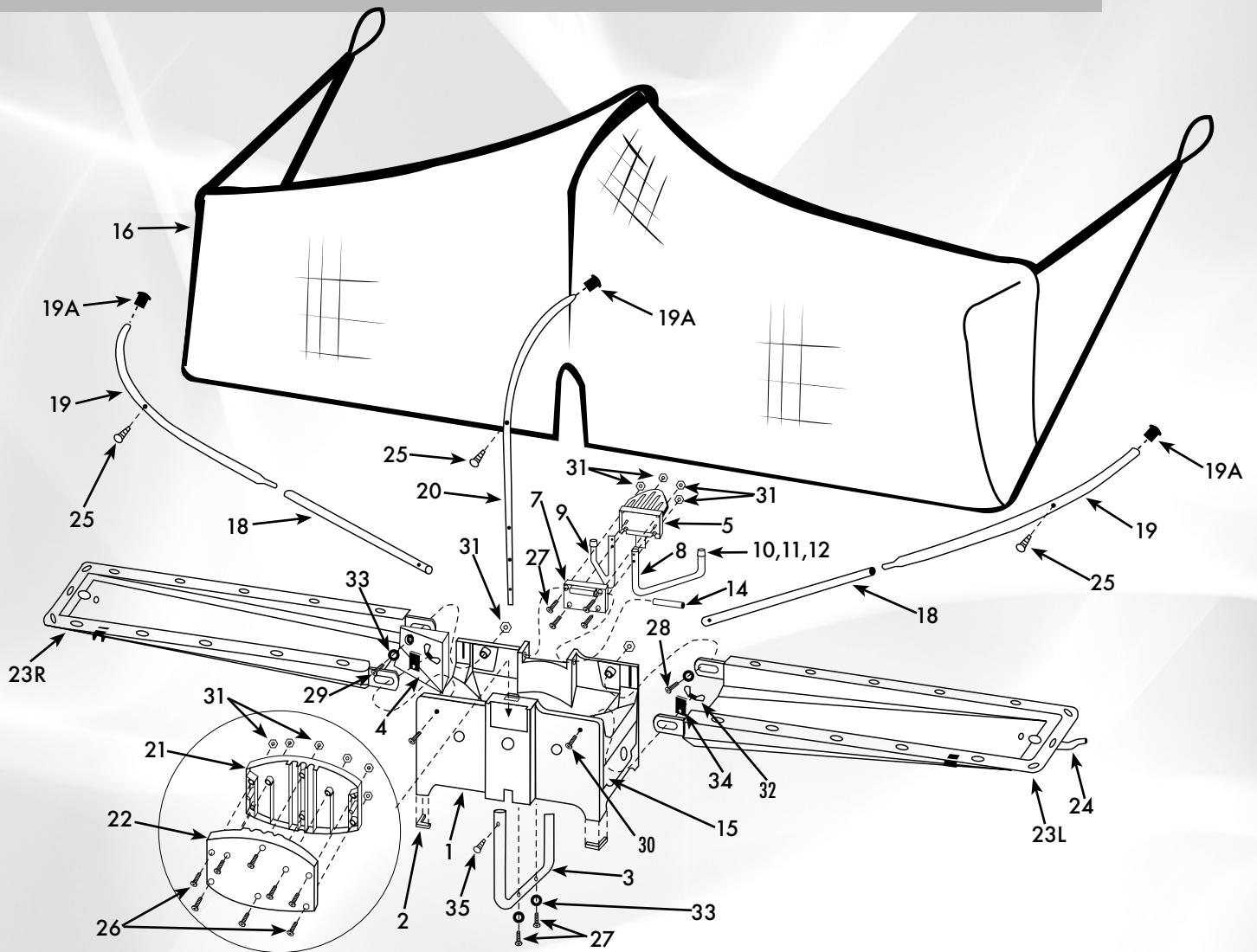


**3 Reinigung des unteren Auswurfrades**  
Vergewissern Sie sich, dass das Wort „Backspin“ über dem Auswurfloch steht. Um das untere Auswurfrad (78) zu reinigen, müssen Sie zwei Finger in das Auswurfloch stecken. Geben Sie etwas Belagreiniger auf eine saubere Stelle des Tuches. Halten Sie mit einem Finger das Rad fest, damit es sich nicht dreht. Nun reinigen Sie mit dem nassen Tuch mit dem anderen Finger die Gummioberfläche des Rades. Nachdem Sie den ersten Teil des Rades gereinigt haben, drehen Sie das Rad etwas mit dem ersten Finger so lange bis das Rad komplett gereinigt ist. Danach verwenden Sie eine trockene Stelle des Tuches, um das Antriebsrad abzutrocknen.



**4 Abschließend befestigen Sie den Roboterkörper wieder in umgekehrter Reihenfolge von Schritt 1.**

# TEILELISTE FANGNETZ

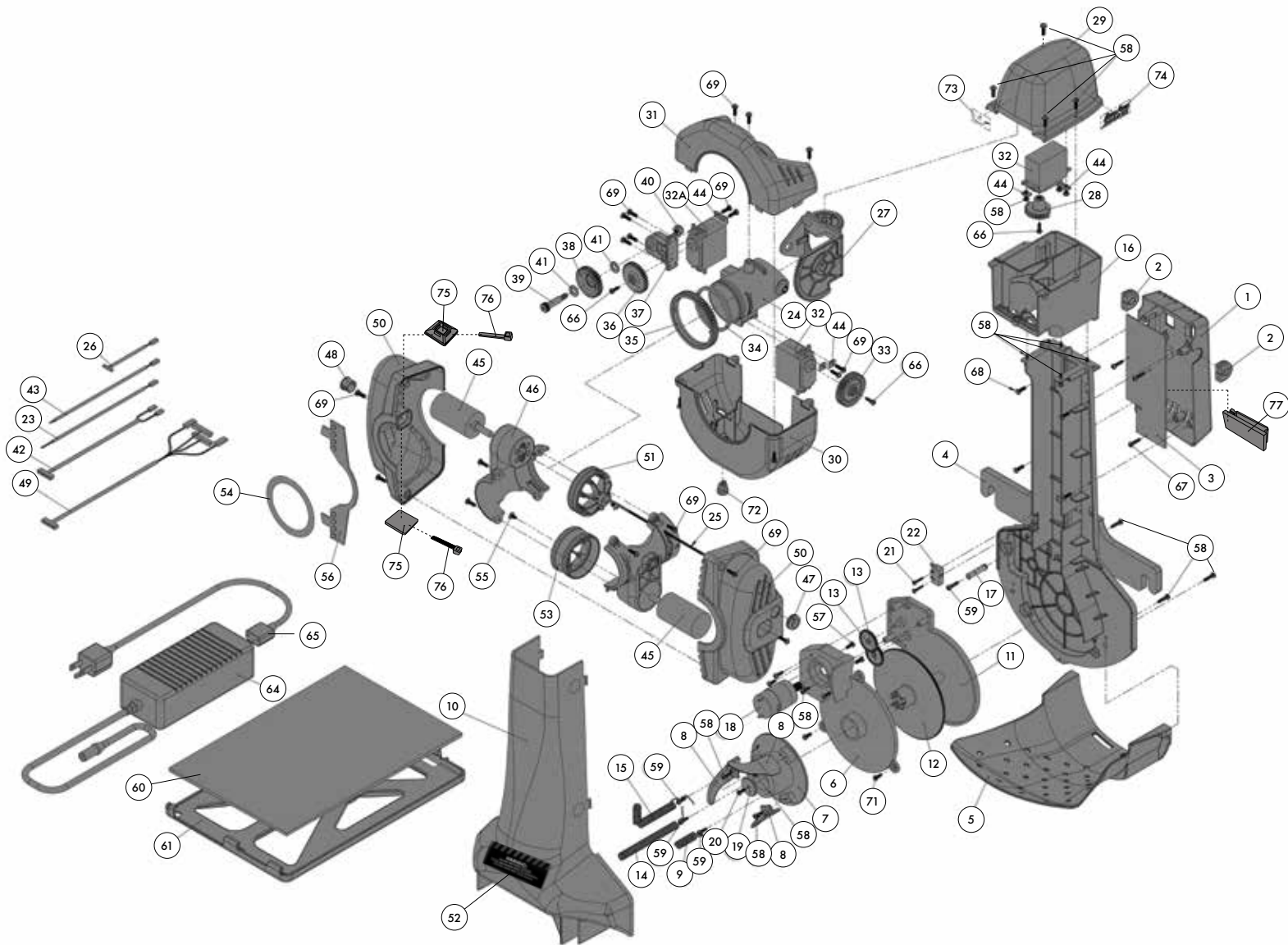


**HINWEIS:** Die Schlüsselnummern dieser Teilleiste dienen der Identifizierung des jeweiligen Teils überall in diesem Handbuch

Schlüssel #	Teile #	Bezeichnung	Menge
1	2000-100	<b>Auffangbecken</b>	1
2	2000-101	AB, Gummistützen	4
3	2000-102	AB, U-förmiges Stützrohr	1
4	2040-103	AB, Füllkeil	1
5	2000-104A	AB, Stützplatte, vorne	1
6	2000-106A	AB, Unterlage Stützplatte vorne (nicht abgebildet)	1
7	2000-108A	AB, Stützplatte, hinten	1
8	2000-110	AB, Stelzfuß, links	1
9	2000-112	AB, Stelzfuß, rechts	1
10	2000-114	AB, Gummikappe Stelzfuß, 13mm	2
11	2000-116	AB, Gummikappe Stelzfuß, 19mm	2
12	2000-118	AB, Gummikappe Stelzfuß, 25mm	2
13	2000-120	AB, Gummiunterlegscheibe (nicht abgebildet)	4
14	2000-122	AB, Drehpin	1
15	2050-124A	AB, Ball Plastik-Trennplatte, 40 mm	2
16	2040-126B	<b>Netz, 40mm</b>	1
17	18022-219	Plastik Unterlagscheibe (Abb. 18A, Seite 20)	2
18	2000-128	Netzstützrohr, gerade	2

Schlüssel #	Teile #	Bezeichnung	Menge
19	2000-130	Netzstützrohr, gebogen, links & rechts	2
19A	2000-131	Netzstützrohr Stopfen	3
20	2000-132	Netzstützrohr, gebogen, Mitte	1
21	2000-134A	Netzstützplatte, vorne	1
22	2000-136A	Netzstützplatte, hinten	1
23R	2000-138R	Ballrückführkanal, rechts	1
23L	2000-138L	Ballrückführkanal, links	1
24	2000-140A	Ballmuldenriemen	1
25	2000-300	Netzhalteschraube	3
26	2000-302	#8 x 25mm Maschinenschraube	8
27	2000-304	#8 x 19mm Maschinenschraube	6
28	2000-306	#8 x 13mm Maschinenschraube	1
29	2040-307	#8 x 16mm Maschinenschraube	1
30	2000-308	#8 x 25mm Sechskantbolzen	2
31	2000-310	#8 Sechskantmutter	16
32	2000-312	Flügelmutter	2
33	2000-314	Große Unterlegscheibe	4
34	2000-315A	Unterlegscheibe	2
35	2000-316	#8 x 9mm Maschinenschraube	1

# TEILELISTE ROBOTERKÖRPER



Schlüssel#	Teile #	Bezeichnung	Menge
1	3050-402	Logic Board Cover / Abdeckung Platine	1
2	3050-404	Logic Board Cover Grommet / Platine Gummitülle	2
3	3050-400	Logic Board PCB / Platine Leiterplatte	1
4	2050-142B	Balltransportkanal (BT) hintere Rückwand, 40+	1
5	2000-144B	BT, Collector Plate / Bipolarplatte	1
6	2040-147A	BT, vordere Abdeckung 40+	1
7	2040-151C	BT, Ballsammelrad	1
8	2040-153A	BT, Ballsammelfinger, 40mm	3
9	2040-161C	BT, Feder kurz	1
10	2040-162A	BT, durchsichtige Frontabdeckung	1
11	2050-145	BT, Mounting blade / Montageplatte	1
12	2050-149	BT, Hauptgetriebe	1
13	2050-155	BT, Übertragungsgetriebe	2
14	2050-1578	BT, Feder lang	1
15	2050-159B	BT, Feder, mittel	1
16	2050-164C	BT, Obere Führung, 40+	1
17	2050-169	BT, Rückschlagventil Feder	1
18	2050-158	BT, Motorgetriebe	1
19	2050-313	BT, Ballsammelrad Unterlegscheibe	1
20	2050-317	BT, Ballsammelrad Sicherungsschraube (Linksgewinde)	1
21	2050-327	BT, Ballsensor Schraube	2
22	2050-143	BT, Ballsensor	1
23	3050-160	BT, Stromkabel	1
24	3050-166	BT, Ballentladerohr	1
25	3050-170	BT, Ballentladefeder	1
26	3050-171	BT, Ballsensor Anschlusskabel	1
27	3050-196	Schwenkführung Oszillator	1
28	3050-199	Oszillator Antriebspin	1
29	3050-204	Oszillator Motorabdeckung	1
30	3050-179	Unteres Gehäuse	1
31	3050-176	Oberes Gehäuse	1
32	3050-209	Neigungs/Oszillator Motor	2
32A	3050-209A	Drehmotor	1
33	3050-180	Knopf zur Einstellung Auswurfwinkels	1
34	3050-168	Rotation Retainer Ring / Drehhaltering	2
35	3050-167	Rotation Ring Gear / Drehring Getriebe	1
36	3050-259	Rotation Antriebspin	1
37	3050-154	Rotation Servo Post / Drehmotor Stift	1
38	3050-255	Rotation Übertragungsgetriebe	1
39	3050-253	Rotation Übertragungsgetriebe Bolzen	1
40	3050-322	Rotation Übertragungsgetriebe Mutter	1
41	3050-256	Rotation Übertragungsgetriebe Unterlegscheibe	1
42	3050-212	Kabelstrang Motor	1
43	3050-210	Stromkabel Motor	1
44			

Schlüssel#	Teile #	Bezeichnung	Menge
45	3050-184	Ballspeed-Motor mit Messingnabe	2
46	3050-173	Ballspeed Motor Gehäuse	2
47	3050-175	Ballspeed Motor Abdeckung, Kabeldurchführung	1
48	3050-177	Ballspeed Motor Abdeckung, Anschluss	1
49	3050-186	Ballspeed Motor, Kabelstrang	1
50	3050-188	Ballspeed Motor, Abdeckung	1
51	3050-190	Ballspeed Motor, oberes Antriebsrad	1
52	2000-274	Warnhinweis Label	1
53	3050-192	Ballspeed Motor, unteres Antriebsrad	1
54	3050-260	3050 Newgy Label	1
55	3050-306	Ballspeed Motor, Auswurfrad, Schraube	2
56	3050-261	Ball Spin LED Anzeige	1
57	2000-328A	#2 x 6mm Maschinenschraube	6
58	2000-328	#5 x 9mm Selbstsichernde Schraube	20
59	2050-319	Federschraube	4
60	3050-225-1	Geräte Halter Pad	1
61	3050-225	Geräte Halter	1
62			
63			
64	3050-222	3050 Transformator Gehäuse	1
65	3050-223	3050 Transformator Netzkabel Buchse	1
66	3050-257	Zylinderkopfschraube Motor	3
67	3050-392	Schrauben Platine	3
68	3050-390	Schrauben Gehäuse	4
69	3050-310	310 Maschinenschraube	21
70			
71	2000-318	#4 x 8mm Maschinenschraube	4
72	3050-178	Stahlkugelfeder	1
73	3050-288	Schläger Logo Label	1
74	3050-286	Robo-Pong XL Label	2
75	3050-700	Kabel Befestigungs Pad	2
76	3050-701	Kabelbinder	2
77	3050-702	Gurt Halter	1

# ERLÄUTERUNG DER TISCHTENNIS FACHBEGRIFFE

**Antispin** – Langsamer Noppen-Innenbelag mit glatter Oberfläche und unempfindlich auf gegnerischen Spin und langsamen absorbierendem Schwamm. Der Belag wird vorwiegend für defensive Schläge genutzt. Belag auch „Anti“ genannt.

**Backhand** – Rückhand – Seite des Schlägers, mit der der Ball geschlagen wird, wenn der Rücken der den Schläger führenden Hand in die Richtung des Schlags weist.

**Backspin** – Unterschnitt – Spinart, bei welcher der Ball Rückwärtsrotation erhält. Beim Schupfen wird Unterschnitt erzeugt. Der Unterschnittball ist ein eher defensiv ausgerichteter Schlag.

**Blade** – Schlägerholz – Schläger ohne Beläge

**Block** – Block – geeigneter Rückschlag auf gegnerische Angriffs- und Topspinbälle. Der Block wird nahe am Tisch und kurz nach dem Aufsprung des Balles gespielt. Leichte und kurze Vorwärtsbewegung des passend angewinkelten Schlägers in Abhängigkeit des gegnerischen Spins.

**Blocker** – Blockspieler – Spielart, mit Block als primäre Ausrichtung.

**Chop** – Schnittabwehr – Ein defensiver Schlag mit Unterschnitt, üblicherweise weiter hinter dem Tisch.

**Chop -Block - Unterschnittblock** – Blockschlag mit steiler Unterschnittbewegung nahe am Tisch gegen Topspinbälle.

**Chopper** – Verteidigungsspieler – Spielart, bei welcher der Spieler vorwiegend mit Unterschnittbällen entfernt vom Tisch agiert.

**Closed Racket** – Geschlossener Schläger – Schlagfläche des Schlägers zeigt nach unten.

**Counterdrive** – Gegenangriff – Angriffsschlag gegen einen Angriffsschlag.

**Counterloop** – Gegentopspin – Topspinschlag gegen Topspin.

**Counter-smash** – Gegenschuss – Schuss gegen Schuss.

**Crosscourt** – Diagonalball – Ein Ball, der diagonal von Ecke zu Ecke gespielt wird.

**Crossover** – Kreuzschritt – Beinarbeit, die ein Kreuzen der Füße verlangt.

**Dead** – Leer – Ein Ball ohne Spin.

**Deep** – Tief – Ein langer Ball, der nicht 2-mal aufspringt auf der gegnerischen Seite.

**Default** – Disqualifiziert – Für ein Spiel disqualifiziert aus irgendwelchen Gründen.

**Double Bounce** – Doppelter Aufsprung – Ein Ball, der zweimal auf der gleichen Seite aufspringt. Der Spieler auf dieser Seite hat den Punkt verloren.

**Down-the-Line** – Der Linie entlang – parallel zur Seitenlinie gespielter Ball.

**Drop Shot** – Stoppball – kurz hinter das Netz gespielter Ball, der den Gegner in Schwierigkeiten bringt. Wird gerne gespielt, wenn der Gegner weit hinter dem Tisch ist.

**Flat** – Schuss – schneller, gerader Ball ohne Spin. Ein Schlag, bei dem der Ball im rechten Winkel getroffen wird.

**Flip** – Flip – Angriffsball auf kurz gespielte Bälle des Gegners mit kurzer Topspinbewegung

**Footwork** – Beinarbeit – Aktivität der Beine und Füße zwischen den Schlägen.

**Forehand** – Vorhand – Seite des Schlägers, mit der der Ball geschlagen wird, wenn die Innenfläche der den Schläger führenden Hand in die Richtung des Schlages zeigt.

**Free Hand** – freie Hand – Die Hand, die nicht den Schläger hält.

**Game-Situation – Spielsituation – Eine Übung, die mit dem Aufschlag beginnt und eine Spielsituation simuliert.**

**Hard Rubber** – Hardbrett – Schlägerart mit Noppen- außen Belägen ohne Unterschwamm. Das Hardbrett war die übliche Schlägerart bevor Beläge mit Unterschwamm entwickelt wurden.

**Heavy Spin** – starker Spin – Ein Ball, der sich mit über 40 Umdrehungen pro Sekunde dreht.

**High Balls** – hoher Ball – Ein langsamer Ball mit hoher Flugkurve mit einem Winkel von über 15° über dem Netz

**High Toss Serve** – Aufschlag nach hohem Ballwurf – Erhöht Spin und erschwert Einschätzung der Rotation beim Gegner

**Hitter** – Konterspieler – Spielsystem bei welcher der Konterschlag (gerader Angriffsschlag) vorwiegend gespielt wird.



**Inverted Sponge** - Noppen-Innen Belag - meistverwendete Belägeart mit Noppenverklebung zur Schwammseite. Noppen-Innen Beläge können deutlich mehr Spin erzeugen, als Noppen-Außenbeläge, deren Noppen beim Obergummi nach außen gerichtet sind.

**Kill shot** - Endschlag - Siehe Schuss.

**Let-Wiederholung** - Wenn das Spiel durch irgendeinen Grund unbrochen wird und Wiederholung verlangt wird. Der Punkt zählt nicht.

**Light Spin** - Leichter Spin- Ein Ball mit geringer Rotation unter 5 Umdrehungen pro Sekunde

**Loaded** - Spinreich- Ein Ball mit viel Spin / Rotation

**Lob** - Ballonball - Hoher Defensiver Rückschlag auf einen Schuss. Üblicher mit Topspin oder Sidespin.

**Long** - Lang - Siehe tief.

**Long Pips** - Lange Noppen - Belag mit Noppen nach außen gerichtet, bei welchen die Noppen maximal lang sind und sich bei Ballkontakt biegen. In Abhängigkeit des Spins des gegnerischen Balls erzeugen die langen Noppen mehr oder weniger Rotation beim Rückschlag.

**Loop** - Topspin - einer der wichtigsten Schläge im modernen Tischtennis und von den meisten Spieler gespielt.

**Looper**- Topspinspieler - Spieler, der Topspin als hauptsächlich Schlag benutzt.

**Match** - Match - Sportlicher Wettkampf in Form eines Spiels über 2 oder 3 Gewinnsätze.

**Open Racket** - Offener Schläger - Schlagfläche zeigt nach oben.

**Pips** - Noppen - Höckerartige Erhebungen auf der Tischtennisbelagoberfläche eines Schlägers.

**Pips-out** - Noppen-außen - Belagart, bei welcher die Noppen eines Tischtennisbelages nach außen gerichtet sind.

**Playing Surface** - Tischfläche - Die Oberfläche des Tisches inklusive Kanten.

**Push** - Schupf- Ein Rückschlag mit Rückwärtsdrall auf einen Schupf. Defensiv ausgerichteter Schlag.

**Racket** - Schläger - Schlaggerät beim Tischtennis. Schlägerholz mit Belägen

**Racket hand** - Schlaghand - Die Hand, die den Schläger hält.

**Rally Ballwechsel**- hin und her geschlagene Bälle beginnend mit dem Aufschlag und bis zum Punktgewinn.

**Random** - wahllos - Eine Übung, mit Bällen, die wahllos in einer bestimmten Zone auf dem Tisch landen

**Rating** - Rangliste -Bewertender Vergleich von Turnierspielern. Einteilung von Spielern in einer Rangliste

**Receive** - Rückschlag - Der Rückschlag eines Aufschlags

**Rubber** - Tischtennisbelag - Bedeckung des Schlägerholzes mit Belag aus Gummi und Naturkautschuk. Oft auch nur auf das Obergummi des Belages bezogen.

**Rubber Cleaner** - Belagreiniger - Reinigungsmittel um die Oberfläche der Noppen-Innen Beläge sauber zu halten

**Sandwich Rubber** - Sandwich Belag -Tischtennisbelag bestehend aus Obergummi und Unterschwamm

**Serve** - Aufschlag - Der erste Schlag zur Spieleröffnung durch den Aufschläger. Ball aus der Hand geworfen und mit dem Schläger geschlagen.

**Shakehand Grip** - Shakehand Griff - Meistverwendeter Griff des Schlägers. Er bietet die beste Balance zwischen Rückhand und Vorhandschlägen.

**Short** - Kurzer Ball - Ein Ball, der zweimal auf der gegnerischen Seite aufspringen würde.

**Sidespin** - Sidespin - Ein Ball mit Seitenspin, der sich von rechts nach links oder links nach rechts dreht.

**Smash** - Schuss - oder Endschlag. Ball mit genügend Tempo, der kaum Rückschlagmöglichkeit erlaubt.

**Speed Balls** - Tempobälle- Temposchläge als Topspin oder Schuss mit ca. 80 - 140 km/h

**Spin** - Spin - Die Rotation des Balles.

**Sponge** - Schwamm - Die Seite des Sandwich-Tischtennisbelages, die mit dem Holz verklebt ist. Der Schwamm ist wichtig für die Dynamik des Belages.

**Systematic** - systematisch - Eine Übung mit planmäßig gespielten Bällen in einem bestimmten Muster auf dem Tisch

**Stroke** - Schlag - Jeder Schlag in einem Spiel, inklusive Aufschlag.

**Topspin** - Topspin - Technischschlag für das Angriffsspiel mit viel Rotation im Ball in horizontaler Achse in Flugrichtung.

**Two-Step Footwork** - Doppelschritt Beinarbeit - Populärste Art der Beinarbeit

**Underspin** - Unterschnitt - Siehe Unterschnitt.

**Variation Spin** - Spinwechsel - unspezifische Spinart und Rotationsstärke





# ROBO-PONG® 3050XL

## BLUETOOTH VERBINDUNG

Um Ihren Roboter über Bluetooth mit Ihrem Gerät zu verbinden (Tablet oder Smartphone), müssen Sie an Ihrem Gerät Bluetooth einschalten. Sobald Sie die Newgy APP installiert haben (Newgy APP erhältlich im APP Store bzw. Google Play), sucht diese automatisch nach ihrem Gerät und verbindet sich. Falls es Probleme bei der Verbindung geben sollte, lesen Sie bitte die Anmerkungen im Robo-Pong 3050XL Benutzerhandbuch im Abschnitt „Fehlerbehebung“ nach.

Mehr Informationen oder Tipps zur Fehlerbehebung finden sie im Benutzerhandbuch unter [www.donic.de](http://www.donic.de).

## GARANTIE INFO

### 2-Jahre-Herstellergarantie

Der Hersteller gewährt dem ursprünglichen Ersterwerber ab Kaufdatum zwei Jahre Garantie auf Materialmängel und Verarbeitung.

Sollte bei diesem Produkt während der Garantiezeit ein Materialfehler oder Verarbeitungsfehler festgestellt werden, kontaktieren Sie bitte unsere NEWGY - DONIC Service Abteilung und beschreiben Sie den Mangel. Bitte nennen Sie immer die Seriennummer. Wir werden Ihnen dann gegebenenfalls eine Rücksendegenehmigung und Versandinstruktionen mitteilen. Falls Sie darum gebeten wurden, das Gerät zurückzuschicken, verpacken Sie dieses transportsicher und senden es FRANKO an die vorgegebene Adresse.

Falls das Gerät laut den Garantiebedingungen fehlerhaft ist, werden wir nach eigenem Ermessen das Produkt reparieren oder ersetzen und frachtfrei an eine Adresse in Deutschland schicken (bei anderen Ländern fallen eventuell Versandkosten an).

Diese Garantie ist nicht übertragbar und deckt keinen normalen Verschleiß oder Schäden, die durch unsachgemäße Benutzung, Installation oder Verwendung entstanden sind. Diese Garantie ist nichtig, wenn das Produkt nicht sachgemäß verwendet, beschädigt oder der Originalzustand verändert wurde

Garantie und Service sind nur gültig im Gebiet des Originalbezugs.

## CONTACT US

**DONIC®**  
**NEWGY®**

DONIC Sportartikel Vertriebs-GmbH  
Donic-Newgy Service Center  
Vorderster Berg 7  
66333 Völklingen  
+49 6898 2909 03  
+49 6898 2909 80  
[robopong@donic.com](mailto:robopong@donic.com)  
[www.donic.com](http://www.donic.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.