

NEWGY DONIC®



- Mise en service rapide 2
- Fonctionnement 4
- Positionnement du robot 8
- Notices importantes 9
- Entretien 10
- détection de problèmes 11
- Vues éclatées 14
- Lise des pièces 17
- Journal d'entraînement 18
- Garantie et réparation 20

Robo-Pong 545
Manuel du propriétaire

MISE EN SERVICE RAPIDE

1

Vérifiez toutes les pièces

Déballer toutes les pièces et vérifiez que toutes les pièces y figurent. Si vous n'arrivez pas à identifier une pièce, vous trouverez la désignation sur le petit label argenté. Si une pièce fait défaut, adressez-vous immédiatement à Newgy. Veuillez garder le carton et l'emballage en polystyrène au cas où vous devriez renvoyer le robot.

- Corps du robot
- Seau de balle
- Filet Versa - filet principal
- Filet Versa - tubes de fixation
- Filet Versa - canal latéral de retour des balles
- Filet Versa - bac de récupération des balles
- Transformateur
- 48 Balles
- Boîtier de commande
- Câble de raccordement
- Clips filet et câble



2

Lavez les balles puis placez-les dans le seau

Ouvrez le ou les sachets de balles et lavez-les dans de l'eau savonneuse et tiède. Puis, rincez-les dans de l'eau claire et séchez-les. Placez les balles lavées dans le seau à balles. D'autres nouvelles balles que vous pourriez utiliser devront être lavées et séchées à leur tour avant de les placer dans le seau. Vous pouvez également y rajouter des balles plus usées avec une surface lisse.

Utilisez uniquement des Newgy Robo-balles ou des balles 2 étoiles agréées ITTF ou mieux des balles 40+. Ne mélangez pas des balles de tailles différentes.

3

Ajustez la tête de l'angle

Desserrez la vis en laiton sur le côté droit du robot (quand vous êtes en face de lui) et tirez la tête aussi basse que possible, puis resserrez. Vérifiez que le mot « topspin » se trouve au sommet du trou d'éjection.



4

Connectez le câble de raccordement au robot

Connectez une extrémité du câble de raccordement à la prise à 5 broches au dos du robot, comme montré ci-dessous.



MISE EN SERVICE RAPIDE

5

Positionnement du robot sur la table

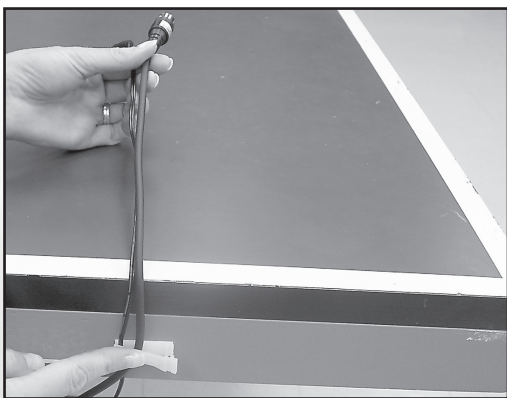
Placez le robot au milieu de la table, au bout de la ligne médiane, comme montré ci-dessous. La tête du robot et la ligne médiane doivent se trouver sur une même ligne.



6

Attachez le clip du câble à la table

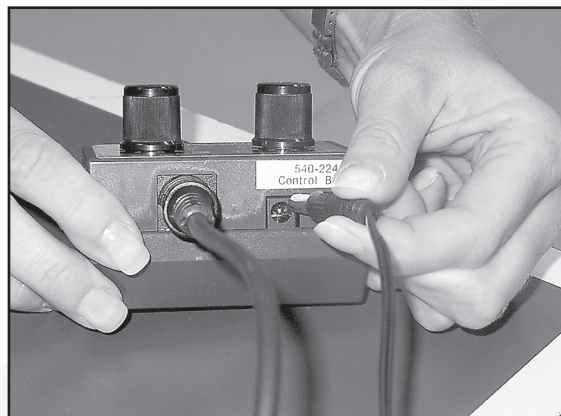
Posez l'extrémité libre du câble de raccordement au bout de la table du joueur. Otez le support de protection au bas du clip du câble. Appuyez le clip sur le côté de la table, dans une position horizontale, à 30 cm environ du bout. Si vous êtes droitier, placez-le sur le côté gauche de la table. Si vous êtes gaucher, placez-le sur le côté droit de la table. Ouvrez le clip et placez le câble de raccordement et le câble du transformateur à l'intérieur, approximativement 30 cm de câble doit être libre. Fermez le clip. Connectez le transformateur à une source d'alimentation électrique appropriée qui est imprimée en haut du transformateur.



7

Connectez les câbles à la commande

Connectez le câble de raccordement à la sortie à 5 broches au dos de la commande. Puis, connectez le câble du transformateur à la douille de chargement adjacente. Placez la commande au bord de la table.



8

Préparez-vous à jouer !

Avec votre raquette en main, tournez le bouton de la vitesse de balles sur 2-3 et la fréquence de balles sur 4-5. Cela prendra environ 30 secondes avant que les balles ne soient chargées et que la première balle ne soit éjectée.

Pour des questions ou des problèmes, référez-vous à votre manuel du propriétaire sur le site www.newgy.com.

REGLAGES DU ROBOT

Votre robot se distingue par ses réglages nombreux, ce qui permet de simuler un grand nombre de variantes de jeu et de types de joueur. La vitesse de la balle, sa fréquence, la coupe/le spin, la trajectoire et le placement peuvent être réglés, de même que la vitesse de l'oscillateur et son pivotement. Le paragraphe suivant vous explique les différents réglages possibles de votre robot

CONTROL BOX

Les moteurs du robot sont commandés électroniquement grâce à la boîte de commande. Les illustrations 2A et 2B montrent les fonctions et les commandes du modèle 545.

1. **POWER**—pour allumer et éteindre l'appareil.

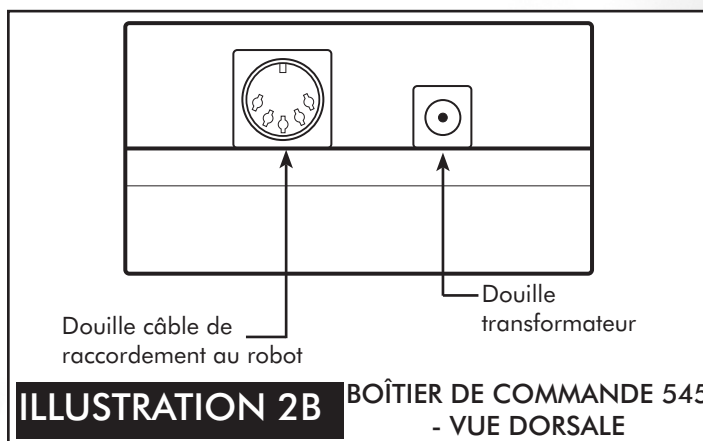
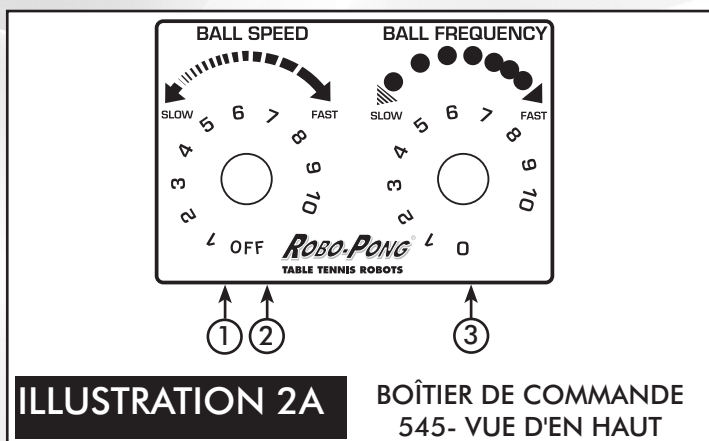
2. **BALL SPEED**—règle la vitesse et la coupe de la balle. Plus le réglage est élevé, plus la balle aura de la rotation et de la vitesse. Pour le modèle 545, la commande sert aussi à allumer et à éteindre

3. **BALL FREQUENCY**—règle la durée entre les éjections de balles. Un réglage bas augmente la durée entre les éjections de balles. Le réglage au niveau 2 est la fréquence la plus basse d'éjection. Pour un réglage au niveau 10, le modèle 545 éjecte environ 60 balles.5.

Fonction de calibrage du 545

Le Newgy Robot -Pong 545 possède une fonction de calibrage, où la tête du 545 peut être réglée sur une des trois positions : gauche, milieu ou droite. Cela est particulièrement utile si vous utilisez le 545 avec un système de récupération fixe comme le filet Versa de Newgy ou le Newgy Robo-Caddy..

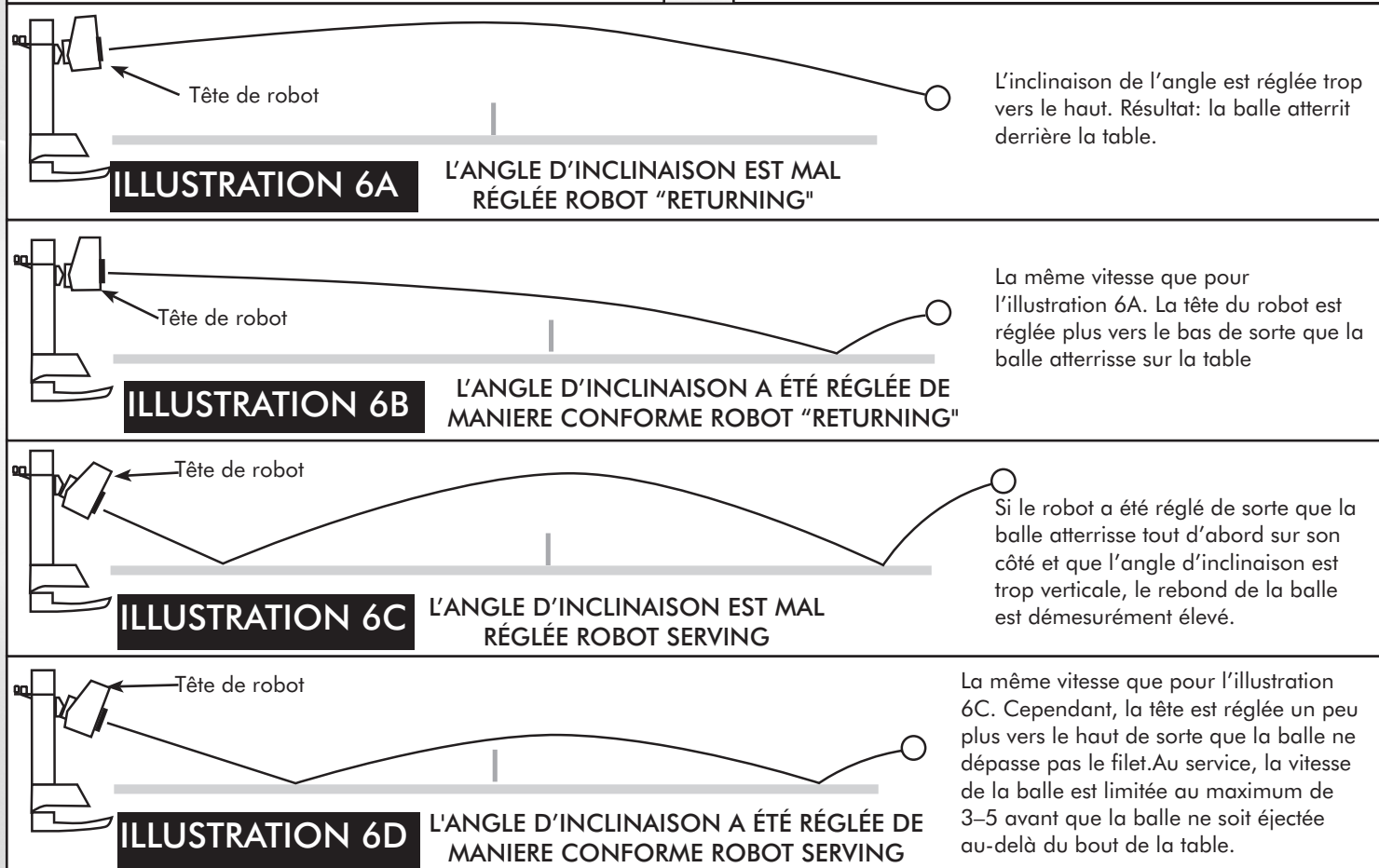
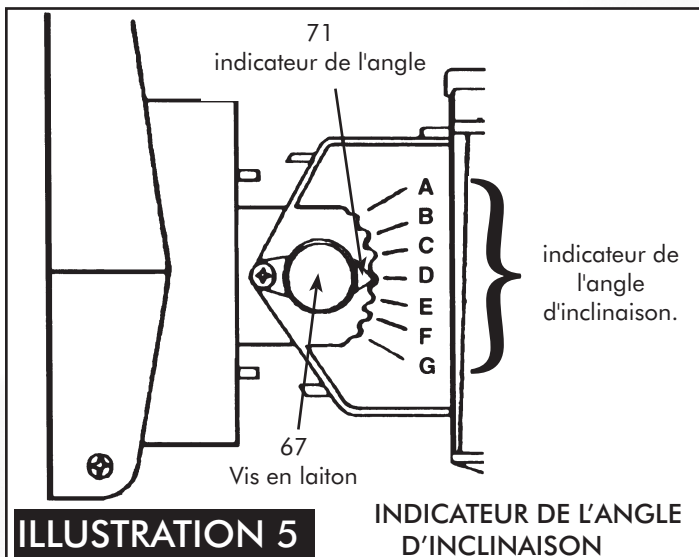
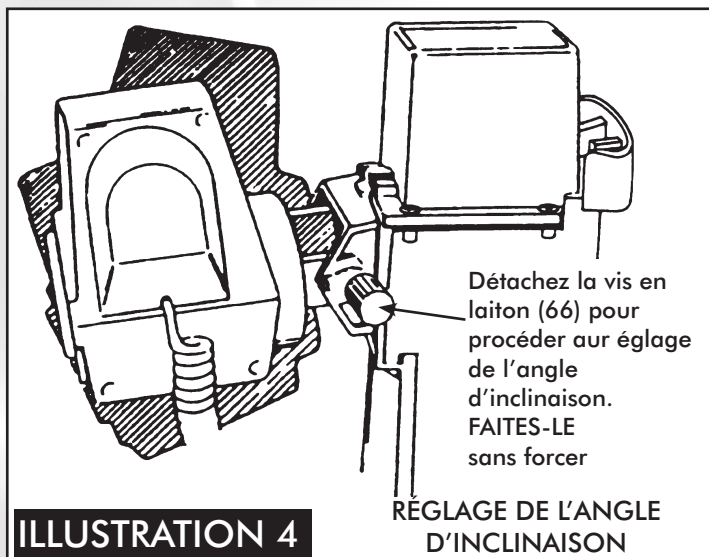
Pour régler la direction de la tête du 545, vous devez tenir fermement celle-ci avec une main pendant que vous ajustez la tête du robot horizontalement dans une des trois positions : gauche, milieu ou droite. Vérifiez que la tête du robot se retrouve bien dans une des trois positions. N'utilisez pas la fonction de calibrage, si elle se trouve entre les trois positions respectives.



LA TRAJECTOIRE DE LA BALLE

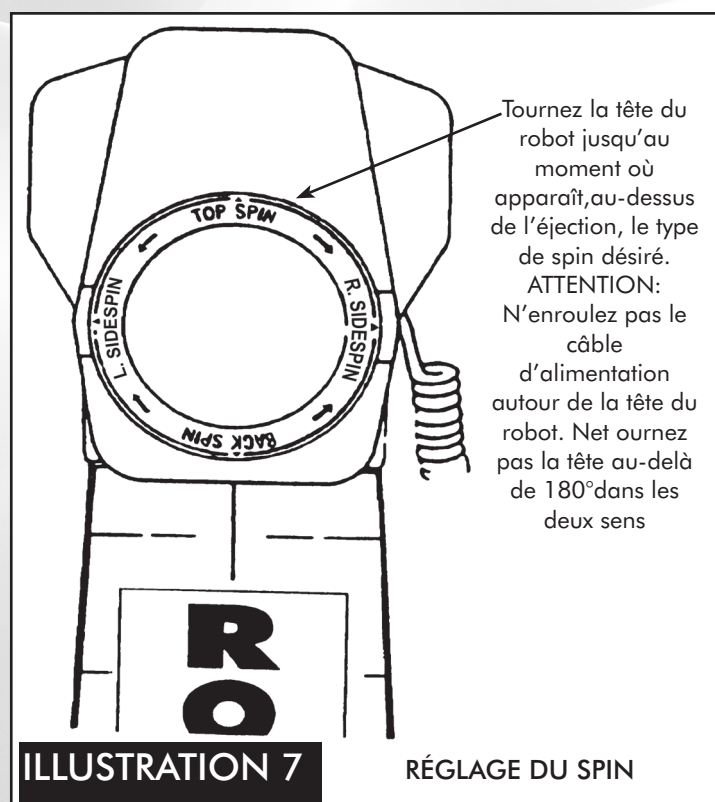
La trajectoire d'une balle se règle à l'aide d'une modification de l'angle de réglage de la tête de robot. L'angle peut être réglé à volonté. Le réglage le plus bas implique que la balle rebondira d'abord du côté du robot, passera au-dessus du filet, pour atterrir du côté du joueur (comme pour le service). Le réglage le plus élevée implique que la balle rebondira du côté du joueur, en suivant une courbe élevée (comme pour la défense haute). Pour modifier la trajectoire, desserrez la vis en laiton à droite de la tête du robot, inclinez la tête dans la position désirée et serrez à nouveau la vis. A titre indicatif, il y a des indicateurs de l'angle d'inclinaison près de la vis en laiton (voir illustra-

tion 5). Le réglage de la trajectoire est en liaison directe avec la vitesse de la balle. Si la tête est réglée de telle sorte que la balle rebondira d'abord du côté du robot (robot "sert" voir illustration 6C & 6D), la vitesse maximale de la balle sera de 3-5. Si la vitesse de la balle est augmentée, la tête devra être réglée de sorte que la balle sera distribuée sur le côté joueur de la table (robot « returning »-voir illustrations 6A & 6B). Si la vitesse de la balle est augmentée, il faut encore plus ajuster la tête du robot vers le bas, pour éviter que la balle soit éjectée au-delà de l'extrémité de la table.

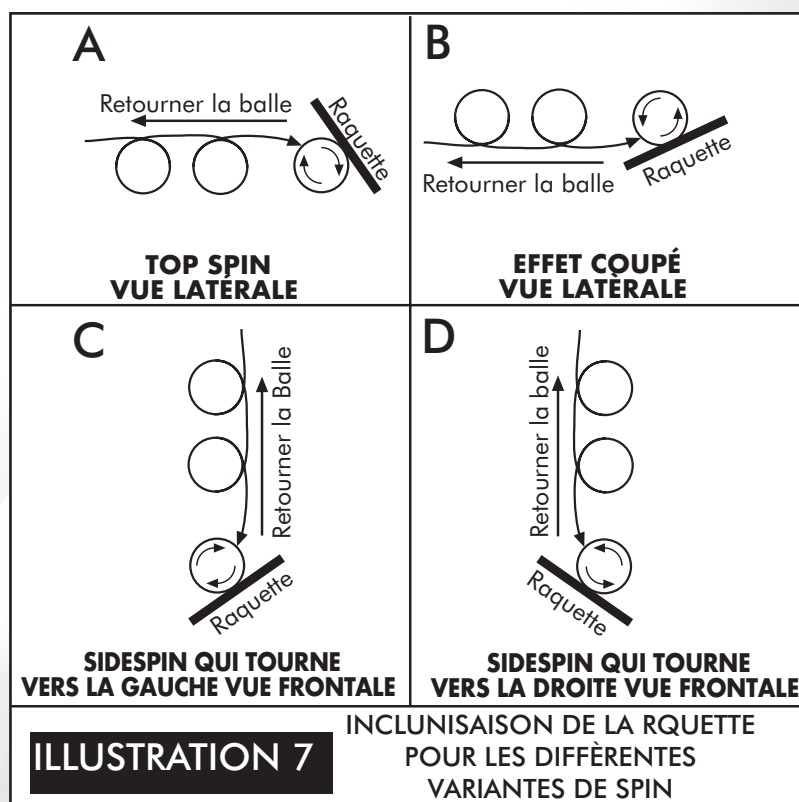


SPIN

Avec le Robo-Pong, vous pouvez simuler toutes sortes de spin. On peut choisir facilement le top spin, la coupe, le side spin et même des spins combinés. Pour choisir une des variantes, vous tournez le bouton jusqu'à ce que apparaisse, au-dessus de la sortie de balles, la variante de spin désirée (voir illustration 7). Pour des spins combinés, vous tournez la tête jusqu'au moment où apparaît une flèche au-dessus de la sortie. Si par exemple, la flèche se trouve entre le top spin et le side spin, le robot éjectera une balle qui réunira les deux variantes. Quand la flèche se situe entre la coupe et le side spin, le robot proposera une combinaison de coupe et de side spin. Avant d'expliquer comment retourner une balle avec rotation, il est important de savoir que notre robot est conçu de telle façon qu'il simule un joueur de tennis de table professionnel avec des revêtements à picots intérieurs. Chaque balle éjectée est pourvue d'un certain spin. Pour apprendre comment jouer une balle topspinée ou bien comment on retourne une balle top spinée de l'adversaire (ou du robot respectivement), il est important qu'on utilise une raquette adéquate, un revêtement à picots intérieurs ou à picots extérieurs de très bonne qualité. Votre technique est limitée et vous ne maîtriserez pas tous les types de jeu, si vous utilisez des caoutchoucs à bas prix, voire même des raquettes en papier verrier. Le rebond de la balle sur votre raquette est différent en fonction de l'effet. Dans les lignes qui vont suivre, nous vous indiquerons quelques points qui vous aideront à retourner les différents types de spin. Lors du retour, le vrai secret est de choisir la bonne ouverture pour votre raquette. Chaque spin peut être retourné très facilement si l'angle de votre raquette est juste. Vous devez déjà opter pour cet angle optimal dès le début de votre geste et le maintenir jusqu'à sa fin. Evitez ainsi de changer l'angle de votre raquette durant le geste (voir illustration 8). Le top spin dirige la trajectoire de la balle vers le bas.



Quand vous retournez un top spin, la balle aura tendance à monter après l'impact. Pour maîtriser le top spin, vous devez fermer votre raquette et toucher la balle à l'avant de la raquette (au pôle nord)(voir illustration 8A). La coupe dirige la trajectoire de la balle vers le haut. Quand vous retournez cette balle, elle aura tendance à aller dans le filet, voire à s'aplatir sur la table. Pour éviter cela, vous devez ouvrir votre raquette (le côté avec lequel vous jouer doit pointer vers le haut) et toucher la balle en bas de la raquette (au pôle sud) (voir illustration 8B). Le side spin dirige la trajectoire de la balle vers le côté. Un side spin qui tourne vers la gauche laisse rebondir la balle vers la droite après l'impact. Un side spin qui tourne vers la droite laisse rebondir la balle vers la gauche après l'impact. Pour maîtriser la situation, vous devez placer la raquette latéralement et toucher la balle sur son côté droit s'il s'agit d'un side spin qui tourne vers la gauche, le contraire pour un side spin qui tourne vers la droite(voir illustration 8C & 8D). Les spins combinés se caractérisent par la combinaison des deux types de rotation, cependant plus faible que lors d'un effet pur. Pour maîtriser, un top spin combiné à un side spin qui tourne sur le côté droit, vous devez fermer un peu votre raquette, la placer en même temps latéralement et toucher la balle à l'avant sur le côté gauche de la raquette. A l'opposé, pour maîtriser une balle coupée dotée d'un effet latéral gauche, vous devez ouvrir votre raquette, la placer latéralement et toucher la balle simultanément à droite en bas. En tournant vers le haut le bouton Ballspeed de la commande, on peut produire plus de spin, il faut toutefois réduire l'angle de l'éjection de la balle par rapport au filet. A chaque fois que le bouton Ballspeed est réglé vers le haut, la vitesse et le spin augmentent. Par exemple, il n'est pas possible de régler le robot de sorte qu'il joue une balle lente avec beaucoup de spin. Il n'est pas possible non plus que le robot joue une balle sans spin. En outre, la vitesse maximale d'une balle coupée est de 4-5, vu que la coupe oriente la trajectoire vers le haut



ENLEVEZ TOUTES LES BALLES DU SYSTÈME

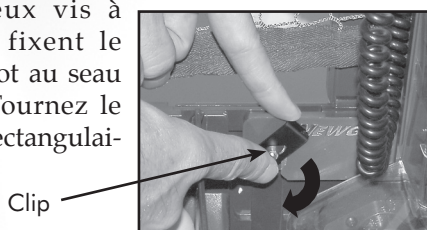
1 ENLEVEZ LES BALLES DU BAC OU DU SEAU

Tout d'abord, enlevez toutes les balles du seau et placez-les dans une boîte où elles ne seront pas mélangées avec des balles de taille différente. Puis, vous déconnectez le câble de raccordement au dos du robot.



2 OTEZ LES VIS À AILETTES

Otez les deux vis à ailettes qui fixent le corps du robot au seau ou au bac. Tournez le clip noir et rectangulaire de 180°.



3 ENLEVEZ LE CORPS DU ROBOT

Tirez le corps du robot tout droit vers le haut, afin de le séparer du seau à balles.



4 ENLEVEZ LE COUVERCLE TRANSPARENT

Installez le corps du robot sur la table. Enlevez le couvercle transparent, en pressant les encoches rondes sur les côtés du couvercle, à l'aide de votre pouce et de votre index. Enlevez le couvercle détaché d'abord en haut puis en bas.



5 ENLEVEZ LES BALLES À L'INTÉRIEUR DU ROBOT

Enlevez toutes les balles à l'intérieur du robot et placez-les dans la boîte avec les autres balles de la même taille. Puis, collectez toutes les balles au sol ou autour de la surface de jeu et placez-les également dans la boîte



6

FIXEZ À NOUVEAU LE CORPS DU ROBOT

Fixez à nouveau le couvercle transparent (l'inverse de l'étape 6). Puis fixez à nouveau le corps du robot, en vous assurant qu'il s'emboîte exactement sur la bande directrice du seau à balles. Pour finir, resserrez les vis à ailettes (l'inverse de l'étape 2)

7

LES ÉTAPES FINALES

Placez les balles dans le seau à balles et dans le bac collecteur (nettoyez et séchez les balles nouvelles, avant de les utiliser une première fois. Connectez à nouveau le câble de raccordement. Allumez l'appareil et vous pouvez commencer à jouer.

POSITIONNEMENT DU ROBOT ET DE LA BOITE DE COMMANDE

Les robots Robo-Pong peuvent être positionnés de manière très variable sur la table. Le 545 est normalement placé au bout de la table, comme nous le montre les positions 1-4 de l'illustration 15. Il peut également être monté sur la position 5 avec le filet Versa de Newgy optionnellement ou sur les positions 5 et 6 avec le Newgy Robo-Caddy en option. Plusieurs positions offrent des avantages alors que d'autres peuvent limiter les fonctions du robot. En plaçant le robot dans des positions diverses, vous pouvez obtenir une grande variété d'angles et de trajectoires, ce qui vous permet de simuler toutes sortes de balles que vous pourriez rencontrer dans un jeu réel. Les paragraphes suivants serviront à l'exposer plus clairement.

Position 1—Le robot se trouve au point où se rejoignent la ligne médiane et la ligne de fond. Il s'agit de la position initiale quand vous réglez pour la première fois le 545. Dans cette position, le 545 éjecte les balles tout droit sur la ligne médiane de la table. En utilisant la fonction de ciblage, vous pouvez également ajuster la trajectoire de la balle soit vers la gauche soit vers la droite.

Position 2—Le robot se trouve positionné au fond, dans le coin à gauche, placé diagonalement à la surface de jeu. Le 545, placé dans cette position, distribuerait les balles dans le coin droit du joueur. Cette position est à privilégier si vous voulez simuler le coup droit typique d'un droitier, lors des échanges longs en coup droit.

Position 3—Le robot se trouve positionné au fond, dans le coin droit, placé diagonalement à la surface de jeu. Le 545, placé dans cette position, distribuerait les balles dans le coin gauche du joueur. Cette position est à privilégier pour simuler le jeu en revers sur revers typique d'un droitier.

Position 4—Dans cette position, le robot a l'avantage de pouvoir jouer à la fois des balles rapides et des balles lentes, car il se trouve placé plus près du rebond de la balle. Quand la vitesse de balles est placée sur 2, la balle est très lente, avec très peu d'effet mais est distribué profondément du côté du joueur. Si la vitesse de balles est réglée sur 10, la vitesse de la balle est maximale et simule un coup droit terminal.

Position 5—Le 545 peut être monté avec le filet Versa-Net ou le Robo-Caddy ou un système de récupération similaire.

Position 6—Monté avec le Robo-Caddy, le 545 peut être déplacé librement derrière la table. Le Robo-Caddy permet aussi de varier la hauteur du robot. Ceci est formidable pour simuler des coups profonds comme des balles hautes ou des balles longues fortement coupées. Pour ce faire, vous devez vous procurer une rallonge (pièce # 2000-221) pour augmenter la longueur du câble de raccordement de 3 à 6m. Cela permet de garder la boîte de commande à la portée du joueur.

Cela n'est qu'une sélection de ce qui est possible mais ainsi vous pouvez vous faire une idée des avantages et des inconvénients d'un placement du robot dans une position particulière.

L'illustration 15 montre également le positionnement idéal de la commande. Pour les droitiers, c'est A la meilleure position pour la commande, pour les gauchers, la position B. Le placement de la commande dans les positions proposées permet au joueur d'actionner la commande avec sa main libre. Comme la plupart des joueurs ont une plus grande portée avec le coup droit, on peut leur conseiller de choisir la position de départ esquissée. La plupart des très bons joueurs couvrent 1/3 de la table avec leur revers et 2/3 de la table avec le coup droit.

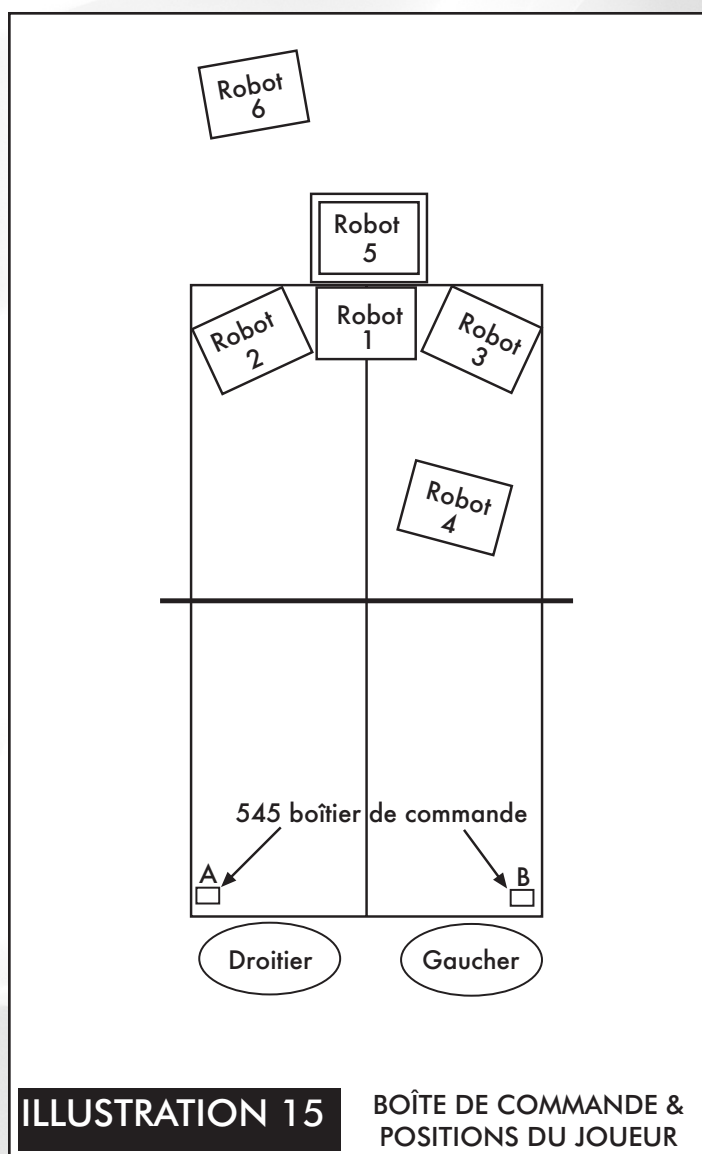


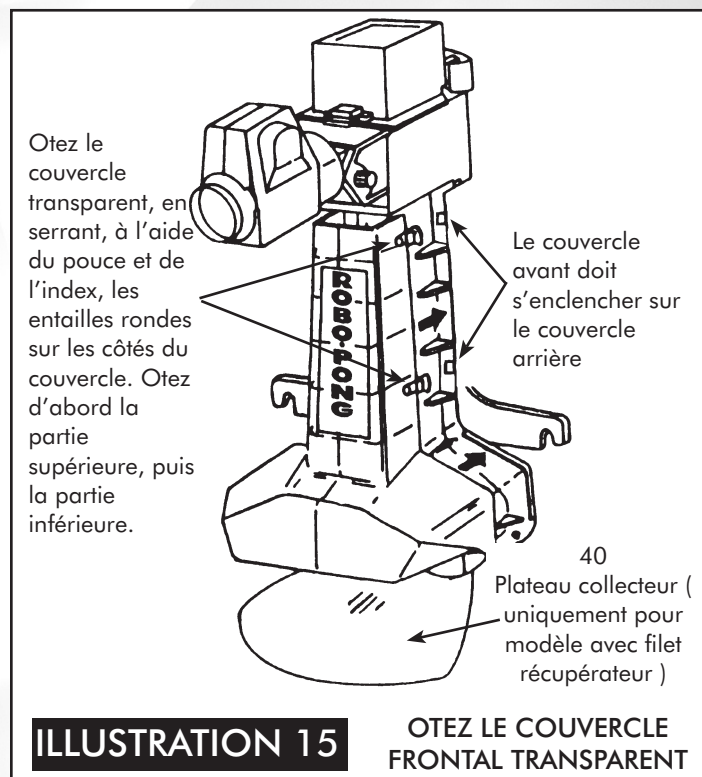
ILLUSTRATION 15

BOÎTE DE COMMANDE & POSITIONS DU JOUEUR

NOTICES IMPORTANTES

ATTENTION : les points suivants importent pour un fonctionnement impeccable de votre robot. Le non-respect pourrait entraîner des détériorations importantes.

1. Avant de connecter votre robot, vérifiez que la source d'énergie est conforme à votre transformateur. Vous trouverez à ce sujet des spécifications du transformateur imprimées en haut de ce dernier.
2. N'utilisez en aucun cas des lubrifiants à base de pétrole ou des solvants pour les pièces en plastique de cet appareil. L'utilisation d'un de ses produits chimiques pourrait annuler votre garantie et/ou les services garantis par votre contrat.
3. Des nouvelles balles peuvent entraîner un grand nombre de bouchons. Avant d'utiliser de nouvelles balles, y comprises celles livrées avec votre robot (si tel est le cas), vous devez les laver dans une eau tiède et savonneuse. Après le lavage, séchez toutes les balles à l'aide d'un chiffon sec et propre, avant de les mettre dans le seau à balles. Ainsi, vous enlevez la poudre qui se trouve sur la surface de la balle. Cette poudre entraîne un frottement excessif et le robot fonctionne de ce fait irrégulièrement.
Après avoir mis les balles dans le seau ou dans le bac à balles, faites circuler les balles dans la machine à une fréquence élevée, en réglant la « fréquence de balles » sur 10, « la vitesse de balles » sur 3, le spin sur « coupe » et dirigez la tête au milieu du filet de la table. Les balles atteindront le filet de la table, rebondiront et retourneront automatiquement dans le système de filet récupérateur (uniquement pour robot avec filet récupérateur). Pour les robots avec seau à balles, les balles devront être collectées à la main ou soit dans un bac ou soit dans une boîte et remises dans le seau. Grâce à ce processus, les balles vont subir une abrasion bénéfique. Continuez ce processus durant une quinzaine de minutes, puis vous procédez à un fonctionnement normal.
4. Utilisez uniquement des balles Newgy Robo-Balls ou des balles deux étoiles agréées ITTF de 40+. Ne mélangez pas les balles.
5. Stockez l'unité uniquement à l'intérieur. Ne laissez pas votre robot ou la boîte de commande à l'extérieur. Evitez également de laisser l'unité dans une voiture surchauffée ou dans un coffre. Les pièces en plastique pourraient se détacher, se casser ou fondre si elles sont exposées à des températures extrêmes. Ne laissez pas non plus le robot en contact avec du sable. Le sable pourrait érafler les surfaces en plastique.
6. N'utilisez pas des raquettes en papier verré. Du sable pourrait se détacher de la raquette et tomber à l'intérieur du robot où il pourrait entamer les surfaces en plastique et causer des bouchons et d'autres perturbations.



ENTRETIEN ET SPÉCIFICITÉS DU TRANSFORMATEUR

Les robots Robo-Pong sont facilement à entretenir. Le seul entretien exigé est un entretien occasionnel. La roue d'éjection et le bloc friction de la balle sont très sensibles à la poussière. De ce fait, inspectez périodiquement ces pièces et nettoyez-les avec un nettoyant de revêtement et un chiffon. Une éjection irrégulière- les balles sont occasionnellement éjectées sur le côté, en bas dans le filet ou sautent est un indice que ces pièces sont sales.

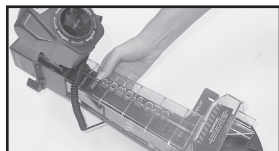
Il est possible de nettoyer ces pièces, sans démonter la tête du robot. Les étapes suivantes vous expliquent comment il faut utiliser le nettoyant et un chiffon. Ce nettoyant est la solution idéale pour enlever la poussière des surfaces en caoutchouc et restitue l'adhérence naturelle de ces pièces. Si vos doigts sont trop larges, pour nettoyer ces pièces à travers le trou d'éjection, vous devez démonter la tête du robot.

Pour éviter que beaucoup de poussière entre dans votre machine, veuillez assurer que la table, les balles et la surface de jeu soient propres. La poussière, les poils d'animaux, les fibres de tapis et d'autres matériaux fibreux peuvent envelopper la goupille d'entraînement et littéralement étrangler le moteur de la vitesse de balles et stopper sa fonction. Pour nettoyer l'extérieur du robot, utilisez un chiffon humide. N'utilisez surtout pas tout solvant, nettoyant ou lubrifiant, à base de pétrole. Ils sont corrosifs pour le plastique. Soyez prudent, il ne faut jamais que les moteurs, la boîte de commande ou le connecteur à cinq broches ne soient en contact avec de l'eau.

ENLEVEZ LE CORPS DU ROBOT

1

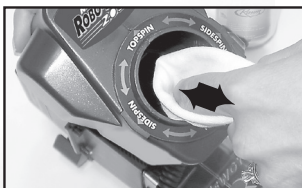
Tout d'abord, enlevez le corps du robot du seuil à balles. Puis, posez-le sur une surface plane.



NETTOYEZ LE BLOC FRICTION

2

Vérifiez que le mot « topspin » apparaisse au dessus du trou d'éjection. Mettez un peu de nettoyant de revêtement sur un chiffon. Faites entrer le chiffon mouillé dans le trou d'éjection, à l'aide de votre index et frottez énergiquement sur la surface en caoutchouc du bloc friction. Utilisez un endroit sec du chiffon et essuyez légèrement le bloc friction, afin d'ôter toute poussière restante et séchez-le.



NETTOYEZ LA ROUE D'ÉJECTION

3

Tournez la tête de sorte que le mot « coupe » apparaisse au-dessus de la tête d'éjection.

Pour nettoyer la roue d'éjection, vous devez insérer deux doigts dans la roue d'éjection. Mouillez un coin propre du chiffon avec le nettoyant.



A l'aide d'un doigt, vous tenez la roue pour l'empêcher de tourner, avec l'autre doigt vous frottez énergiquement la surface en caoutchouc de la roue. Après, vous nettoyez la partie initiale exposée de la roue, tournez la roue un peu à l'aide de votre premier doigt, afin de faire apparaître la partie suivante à nettoyer. Vous continuerez à nettoyer à chaque fois une petite partie de la roue jusqu'à ce qu'elle soit entièrement nettoyée. Puis, utilisez un coin sec de votre chiffon, pour sécher légèrement la roue. Pour finir, vous fixez à nouveau le robot, en inversant l'étape 1.

Pays et Pièce	Tension d'arrivée	Tension de départ	Forme de l'adaptateur
USA 545-222	120VAC, 60Hz	12VDC 600mA	
Europe 545-232	230VAC 50Hz	12VDC 600mA	
Australia 545-238	230VAC 50Hz	12VDC 600mA	
Japan 545-234	100VAC 50Hz	12VDC 600mA	
China 545-235	220VAC 50Hz	12VDC 600mA	

*Adaptateur additionnel (2000-233) requis pour le R-U et d'autres pays britanniques de Commonwealth

TABLEAU A

545 TRANSFORMATEUR SPÉCIFICATIONS

Pays et région	Pièces	Forme de l'adaptateur
N. & S. America, Japan, Taiwan, China, India, Iran	2050-223B-US	
Europe, Africa, Korea, Russia, Middle East, S. America	2050-223B-EU	
British Isles, Hong Kong, India, Nigeria, Middle East	2050-223B-UK	
Australia, South Pacific, New Zealand, Argentina	2050-223B-AUS	

TABLEAU A

ADAPTATEURS POUR TRANSFORMATEURS

DÉTECTION DE PROBLÈMES ET RÉOLUTIONS

- NOTES:**
1. Il n'y a pas d'ajustements possibles pour n'importe quelle pièce. Si elle est défectueuse ou usagée, elle peut entraîner un dysfonctionnement du robot, il faut la remplacer.
 2. Si les suggestions ci-dessous ne vous aident pas, veuillez consulter le chapitre de la recherche de problèmes sur notre site web : www.newgy.com. Il est actualisé régulièrement et sera plus courant que les informations qui suivent.
 3. les informations suivantes concernent tous les modèles des robots Newgy, à l'exception de celles qui sont spécifiées : « uniquement Robo-Pong 545 »

PROBLÈME D'ALIMENTATION

1. Problème

Aucune fonction du robot n'est activée.

Solutions

- A. Vérifiez si le transformateur est correctement dans la prise. Vérifiez que la prise a du courant. Vérifiez que l'alimentation électrique du transformateur (en haut du transformateur) correspond aux spécificités électriques locales.
- B. Vérifiez que la broche du câble du transformateur est correctement dans la prise d'alimentation de la boîte de commande.
- C. Le transformateur est défectueux.
- D. Si la boîte de commande est tombée de la table, cela aurait pu entraîner une cassure du circuit imprimé.

2. Problème

Le robot ne fonctionne pas ou uniquement de manière intermittente.

Solutions

- A. Vérifiez que les deux extrémités du câble de raccordement sont correctement connectées.
- E. Le câble de raccordement est défectueux. Voir solution 14A.

PROBLÈMES DE CHARGEMENT ET DE FRÉQUENCE DES BALLEES.

3. Problème

Le robot ne récupère pas les balles

Solutions

- A. Bouchon de balles. Voir problème 18
- B. Le moteur qui charge les balles ne fonctionne pas. Voir problème 14.
- C. Le moteur qui charge les balles tourne à contresens. Voir problème 13.
- D. Les roues dentées de l'alimentation des balles et /ou la roue dentée principale sont défectueuses ne sont pas assemblées correctement. Remplacez les roues avec des dents usées ou autre défautuosité.
- E. Les tiges collectrices sont soit cassées ou détachées. Si elles sont détachées, resserrez-les. Si elles sont cassées, remplacez-les.
- F. Si le problème apparaît uniquement à vitesse basse, vaporisez à l'intérieur du moteur à chargement, à l'aide d'un lubrifiant ou d'un nettoyant.
- G. La roue principale de chargement s'est emmêlée avec la tige du plateau BF monté. Remplacez à la fois le roue et le plateau.

PROBLÈME DE VITESSE ET D'ÉJECTION DES BALLEES

4. Problème

La vitesse des balles semble moins élevée qu'à l'état neuf.

Solutions

- A. Le transformateur est incorrect.
- B. Des cheveux ou fibres se sont enroulés autour de la goupille d'entraînement du moteur de la vitesse de balles. Enlevez la roue d'éjection de balles et inspectez la tige de commande du moteur. Nettoyez, si nécessaire.
- C. La tige de commande du moteur de la vitesse des balles s'est

détachée. La roue d'éjection des balles s'est vissée dans la tige et ainsi, la tige est en permanence pressée sur la goupille d'entraînement du moteur. Elle ne peut être rattachée à nouveau. Il faut remplacer le moteur. Testez en prenant la roue avec un doigt, puis mettez l'appareil en marche et réglez la vitesse du moteur sur 10 Si vous entendez le moteur tourner pendant que vous immobilisez la roue, alors la tige de commande est détachée. Si le moteur ne tourne pas, la tige est solidement fixée.

- D. La roue d'éjection des balles et/ou le bloc friction sont usés. Remplacez les deux pièces.
- E. Le moteur de chargement des balles nécessite d'être lubrifié. Vaporisez le moteur à l'aide d'un nettoyant pour contacts électriques/lubrifiant.
- F. Le bloc friction connaît une usure excessive. Remplacez-le si nécessaire.
- G. Le potentiomètre, le régulateur de tension et/ou le pont redresseur t à l'intérieur de la boîte de commande ne fonctionnent plus correctement. Il faut remplacer ces pièces.^{1,2}
- H. Les balles sont trop petites. Vérifiez à l'aide du stoppeur à balles.

5. Problème

Le robot collecte les balles mais les balles tombent du trou d'éjection au lieu d'être propulsées.

Solutions

- A. Utilisez uniquement des balles de 40+
- B. Le moteur de la vitesse des balles ne fonctionne pas. Voir problème 14.
- C. Le bloc friction fait défaut ou ne fonctionne pas correctement.
- D. La roue d'éjection des balles s'est détachée. Il faut la fixer à nouveau.
- E. Le moteur de la vitesse des balles tourne à l'envers. Voir problème 13.
- F. Les balles sont trop petites. Vérifiez à l'aide du stoppeur de balles.

6. Problème

Le robot libère les balles irrégulièrement. Certaines balles sont éjectées vers le haut, d'autres en bas, ou sur le côté, ou la vitesse de balles change sans que le bouton de la vitesse de balles n'ait été tourné.

Solutions

- A. le bloc friction est sale, usé ou défectueux. S'il est sale, nettoyez-le, dans les autres cas, il faut remplacer.
- B. La roue d'éjection est sale, usée, ou n'est plus ronde, fissurée ou détachée. Si elle est détachée, il faut la fixer à nouveau. Si elle est sale, nettoyez-la. Dans tous les autres cas, il faut remplacer.
- C. Les vis du moteur de la vitesse des balles sont relâchées. Resserrez-les.
- D. Le ressort d'éjection est défectueux. Voir solution 18F.

7. Problème

Le robot éjecte plus qu'une balle en même temps

Solutions

- A. Le ressort d'éjection est détaché ou endommagé. Remplacez-le.
- B. Des balles nouvelles, sales, de qualité moindre ou trop grandes ont été utilisées. Lavez les balles nouvelles ou sales. Après avoir lavé les nouvelles balles, vérifiez qu'elles soient lisses. Vérifiez les balles avec le

stoppeur de balles, pour être sûr que la taille est exacte et que la balle est ronde.

PROBLÈMES GÉNÉRAUX DU MOTEUR

13. Problème

Le moteur de la vitesse de balles et du chargement des balles tournent dans le sens contraire.

Solutions

- A. Le connecteur à 5 broches est relié incorrectement au moteur. Les connexions ont été inversées.

14. Problème

Un ou deux moteurs ne tournent pas

Solutions

- A. Un ou plusieurs fils à l'intérieur du câble de raccordement sont brisés. Testez le câble en le connectant et en allumant le moteur. Mettez le bouton de réglage du moteur inopérant sur 10, les autres boutons sur 0. Puis, vous remuez, tournez, appuyez et tirez sur une petite section du câble, en essayant de trouver les fils cassés à l'intérieur du câble, pour obtenir un contact entre les deux. Si soudainement le moteur inopérant se met à tourner, vous avez trouvé la cassure. Le câble peut aussi être vérifié par un voltmètre. Remplacez le câble.
- B. Contrôlez le connecteur à 5 broches, regardez si deux extrémités se touchent ou si un fil n'a pas été soudé correctement à l'extrémité. Si tel est le cas, séparez les extrémités pour qu'elles ne puissent plus se toucher ou soudez à nouveau la connexion.
- C. Un fil du moteur à problème s'est détaché. Rattachez-le.
- D. Les fils attachés au moteur ont provoqué un court-circuit. Séparez les extrémités de sorte qu'elles n'entrent pas en contact.
- E. Si le problème est le moteur de chargement, vérifiez que les roues dentées en plastique ne sont pas usées ou qu'il n'y a pas d'obstructions. Nettoyez et lubrifiez avec parcimonie à l'aide d'une graisse légère. Remplacez toute roue avec des dents usées.
- F. Le moteur est gelé (particulièrement quand le robot n'a pas été utilisé depuis longtemps ou qu'il a été stocké dans un endroit humide). Tournez le bouton du moteur défectueux sur 10. A l'aide de vos doigts, faites tourner la tige métallique ou la roue en caoutchouc. Si le moteur a été gelé, il commencera à tourner. Lubrifiez le moteur à l'aide d'un lubrifiant pour contact électriques.
- G. Le moteur est défectueux. Le moteur peut être testé, en le connectant à une batterie de 9 Volt. Avant de tester, déconnectez toutes les roues dentées qui sont connectées à une partie du robot. Si le moteur ne fonctionne pas avec la puissance de la batterie, alors il doit être remplacé.
- H. Le régulateur de voltage et le potentiomètre à l'intérieur de la boîte de commande sont défectueux.
- I. Si aucune de ces solutions n'a porté ses fruits, le problème vient probablement d'un élément défectueux à l'intérieur de la boîte de commande. Remplacez-la ou renvoyez-la pour réparation.

15. Problème

Le moteur tourne mais ne change pas sa vitesse quand on tourne le bouton de réglage de la commande.

Solutions

- A. Si tous les moteurs tournent à leur vitesse maximale, voir solution 14H.

16. Problème

En tournant le bouton de réglage de la boîte de commande, ce n'est pas le moteur concerné qui réagit mais un autre moteur.

Solutions

- A. Voir solutions 14A & 14B

17. Problème

Tous les moteurs marchent au ralenti

Solutions

- A. vérifiez que vous utilisez le bon transformateur.
- B. La boîte de commande est défectueuse. Remplacez-la.^{1,2}

COINCEMENT DES BALLES

18. Problème

Les balles coincent à l'intérieur de la machine.

Solutions

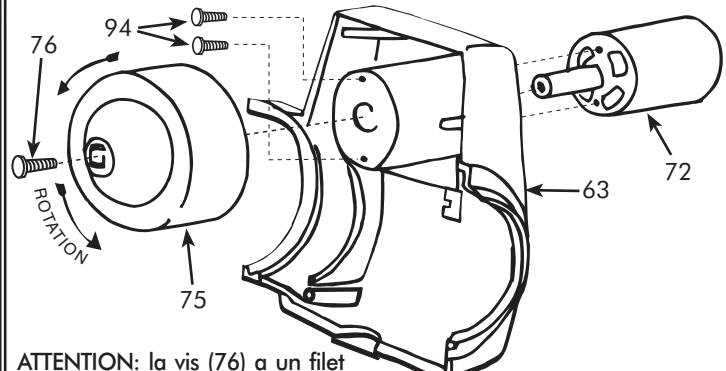
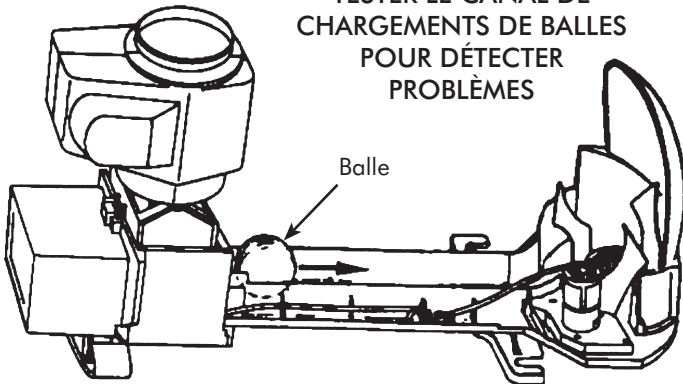
- A. Voir solution 6A
- B. L'utilisation de nouvelles balles ou de balles sales. La surface adhérente des nouvelles balles ou la saleté des balles sales peut créer un frottement excessif quand les balles circulent dans le robot. Quand la saleté est enlevée, il en résulte moins de frottement.
- C. Des balles trop grandes, irrégulières et peu rondes. Contrôlez vos balles à l'aide des cavités prévues à cet effet dans le stoppeur de balles. Éliminez toutes les balles qui n'entrent pas facilement dans ces cavités de contrôle. De plus, évitez toutes les balles qui ont une soudure rigide, même si elles entrent facilement dans l'ouverture. Voir page 11
- D. Des balles cassées ou cabossées. À chaque bouchon, vérifiez qu'il n'y ait pas de balles cassées ou cabossées. D'autre part, ces balles peuvent causer un bouchon supplémentaire. Que les balles soient cabossées, peut provenir également du bloc friction et/ ou de la roue d'éjection. Contrôlez régulièrement ces pièces.
- E. Des corps étrangers ou des pièces détachées dans le canal de transport des balles. Otez le couvercle transparent frontal et recherchez des éléments qui gênent la roue collectrice de balles de tourner ou qui empêchent les balles de glisser dans le canal des balles. Vérifiez aussi l'intérieur de la tête du robot, fixez à nouveau les pièces détachées ou ôtez les corps étrangers.
- F. Le ressort d'éjection des balles est usé ou défectueux. Ouvrez la tête du robot et vérifiez la surface dorsale du ressort s'il n'est pas usé. Si vous découvrez des endroits détériorés et brillants ou d'autres défauts, vous devez le remplacer. Le ressort doit être complètement rond et ne pas présenter des endroits aplatis.
- G. Le moteur de la vitesse de balles tourne à contresens. Voir problème 13
- H. Le canal de balles est obstrué. Occasionnellement, les cloisons du canal de transport des balles peuvent se déformer et gêner de ce fait les balles dans leur remontée. Enlevez le couvercle frontal et prenez une balle de très bonne qualité (comme testée sur l'illustration 14,1). Puis vous faites glisser la balle vers le haut puis vers le bas dans le canal de chargement, afin de vérifier qu'elle ne reste pas accrochée. Si tel est le cas, vous pouvez réchauffer les cloisons du canal à l'aide d'un sèche-cheveux. Étirez prudemment les cloisons aux endroits étroits, pour améliorer le passage des balles.
- I. Un court-circuit à l'intérieur du câble de raccordement. Remplacez-le.
- J. Voir solutions 3E, 3F et 3G.

DESSINS DETAILLES, DEMONTAGE ET REPARATION

- REMARQUES:
1. Référez vous aux dessins suivants, si vous voulez monter ou démonter le robot. Les chiffres clés qui sont utilisés pour identifier les pièces sont identiques à ceux de la liste des pièces.
 2. En général, vous ne devez pas effectuer de réparations à l'une des pièces du robot. Si une pièce est défectueuse ou usée, il faut la remplacer. Votre robot est construit de telle sorte qu'on peut le réviser et réparer facilement.
 3. Utilisez les lubrifiants avec parcimonie pour les engrenages qui sont reliés à un moteur car l'excédent peut arriver jusqu'aux balles ou à d'autres pièces du robot ou il lie toute la saleté dans l'engrenage et forme des grumeaux.

ILLUSTRATION A

TESTER LE CANAL DE CHARGEMENTS DE BALLES POUR DÉTECTER PROBLÈMES



ATTENTION: la vis (76) a un filet à gauche. Détachez la vis en tournant dans le sens de la montre. Pour la fixer, faites l'inverse (contre le sens de la montre).

ILLUSTRATION D

MOTEUR BALLSPEED ET ROUE AU BOITIER

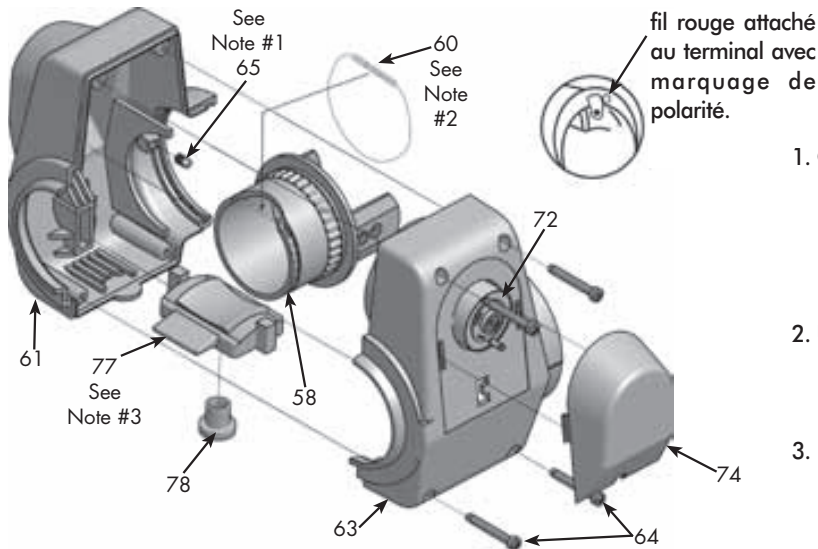


ILLUSTRATION E

LE MONTAGE DE LA TÊTE DU ROBOT

1. Quand vous démontez la tête du robot, ne laissez pas tomber la goupille de détente (65) du boîtier gauche (61), vu qu'elle est minuscule et qu'elle peut se perdre facilement! Travaillez au-dessus d'une serviette, pour éviter de perdre une pièce.
2. Un peu de colle instantanée fixe le ressort d'éjection des balles (60) au canal d'éjection (58). Enlevez l'ancienne colle en grattant, avant de replacer le ressort.
3. Gardez le bloc friction (77) et la roue d'éjection (75 illustration D) propres pour une vitesse de balles correcte.

ILLUSTRATION F

LA TÊTE DU ROBOT AU BLOC DE PIVOTEMENT

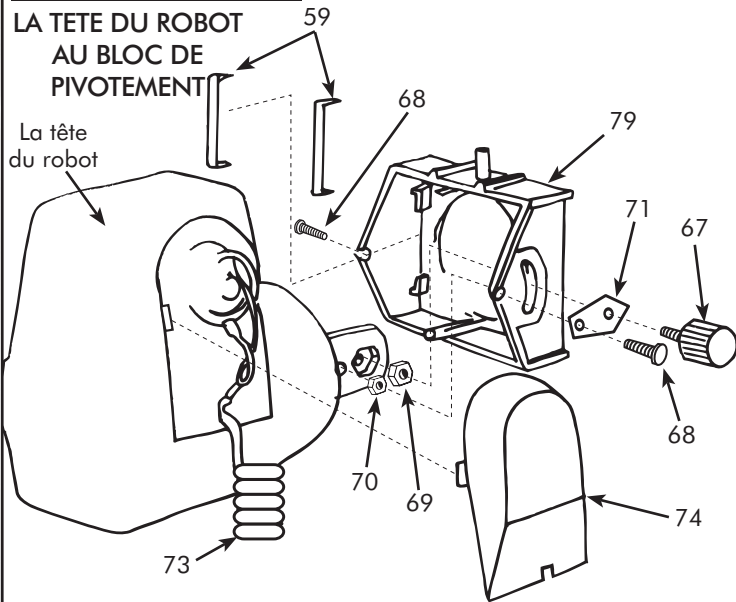


ILLUSTRATION G

LE COUVERCLE DE L'OSCILLATEUR À LA CONDUITE SUPÉRIEURE

Quand le couvercle du moteur de l'oscillateur (83) est fixé au robot, réglez s'il vous plaît le levier de contrôle de l'oscillateur (voir page 9). Ainsi, la tige de commande se place mieux entre les leviers.

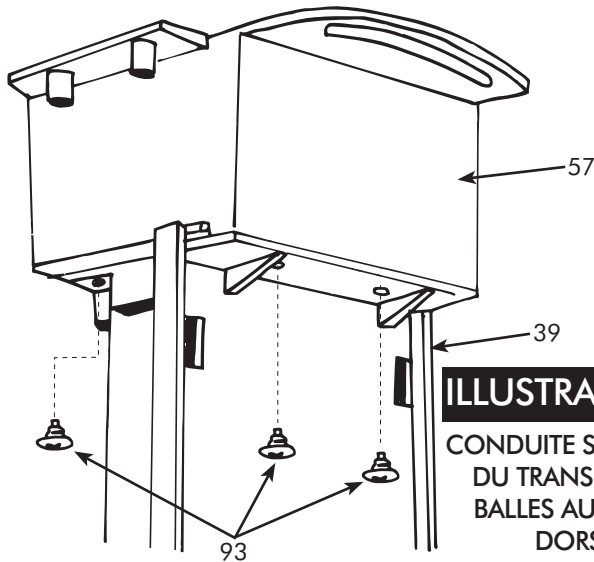
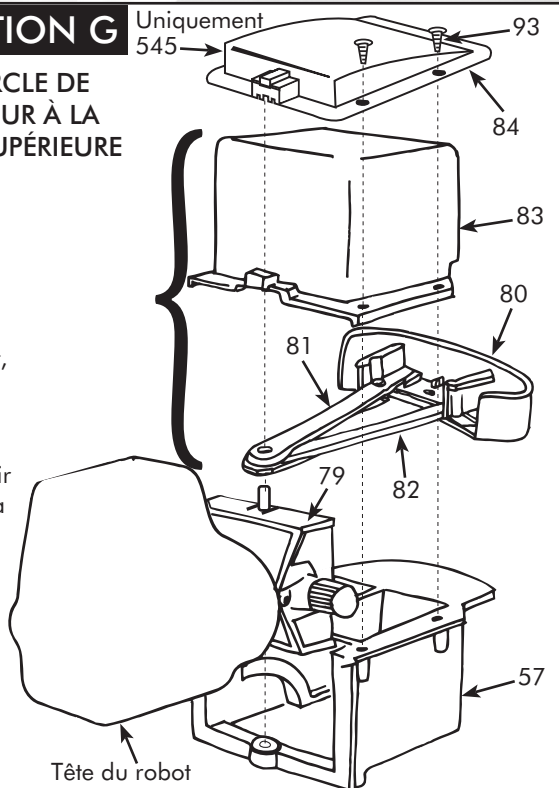


ILLUSTRATION H

CONDUITE SUPÉRIEURE DU TRANSPORT DE BALLES AU BOITIER DORSAL

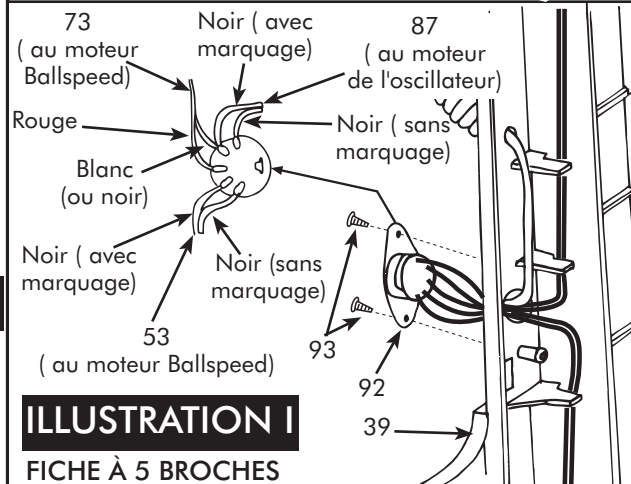
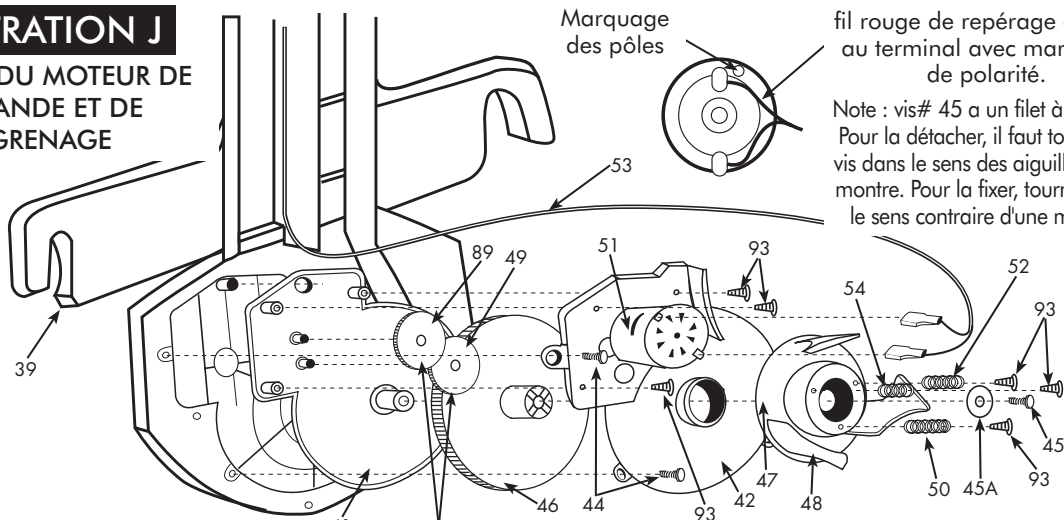


ILLUSTRATION I

FICHE À 5 BROCHES

ILLUSTRATION J

MONTAGE DU MOTEUR DE COMMANDE ET DE L'ENGRENAGE



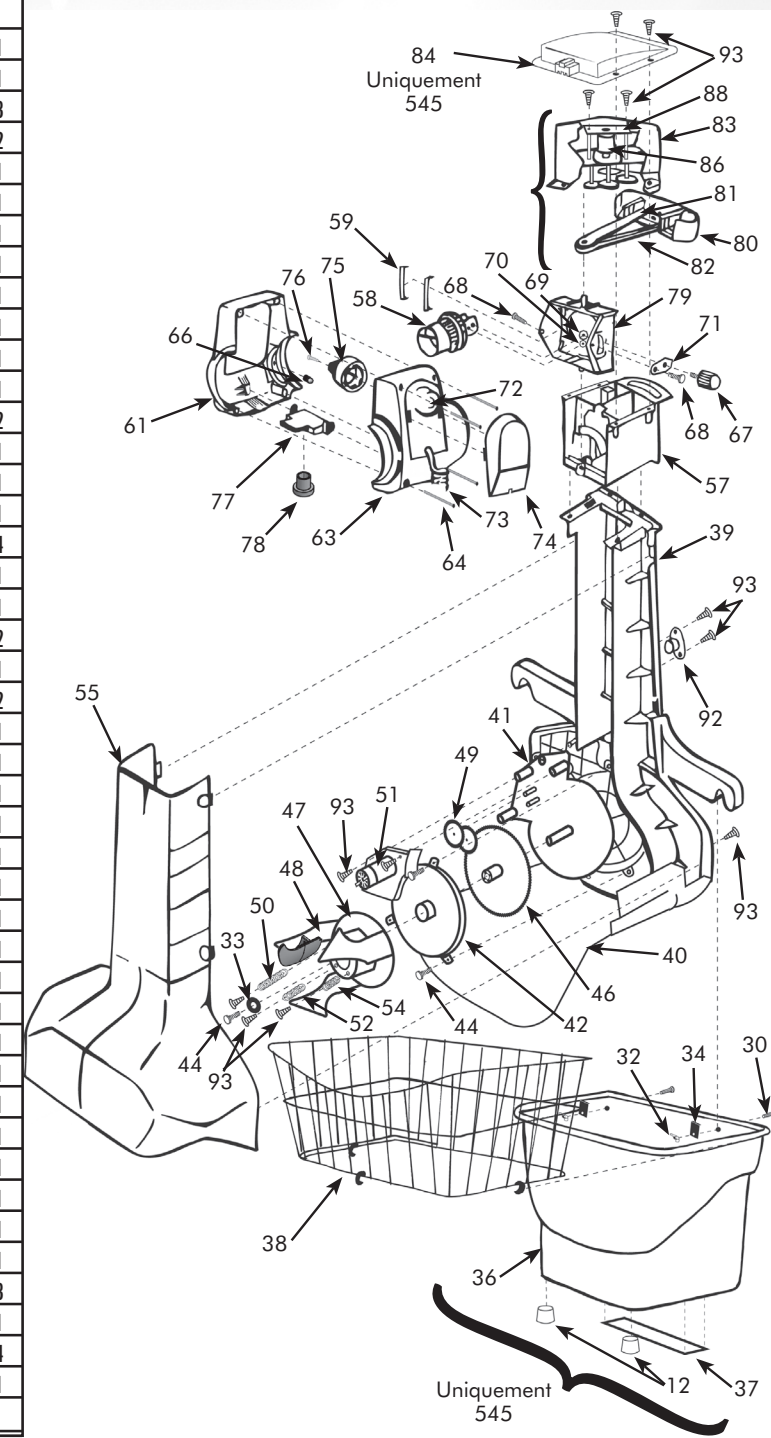
fil rouge de repérage attaché au terminal avec marquage de polarité.

Note : vis # 45 a un filet à gauche. Pour la détacher, il faut tourner la vis dans le sens des aiguilles d'une montre. Pour la fixer, tourner dans le sens contraire d'une montre.

La roue de transfert jaune (89) est proche du pignon du moteur de chargement (51) et la roue de transfert verte (49) est proche de la roue principale (46). Quand vous replacerez toutes les roues en plastique, lubrifiez -les et la partie dorsale avec de la graisse de silicone pour réduire le bruit des roues. N'utilisez point des lubrifiants à base de pétrole ou des sprays dont la composition chimique est corrosive pour ces pièces en plastique.

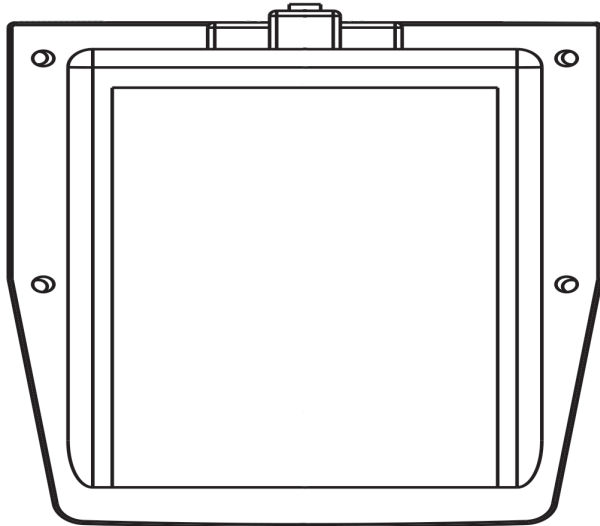
LISTE DES PIÈCES POUR L'ASSEMBLAGE DU ROBOT/PANIER DE BALLE

Key#	Part #	Item	Qty	Key#	Part #	Item	Qty
36	1040-100A	Panier de balles1,5	1	94	2000-330	#2 x 1/4 mm vis mécanique (Illustration D)	4
37	1040-101	Support panier de balles1,5	1	95	2000-220	Câble de raccordement (sans illustration)	1
38	1040-105	Panier de récupération des balles1	1	96		voir page 20 Appareil de branchement (sans illustration)	1
39	2040-142A	Canal de transport des balles 40+mm paroi dorsale	1	97	2000-224	Boîte de commande (sans illustration)1,2	1
40	2000-144B	Canal de transport des balles plateau de chargement2	1	98	545-224	Boîte de commande (sans illustration)5	1
41	2000-145	Canal de transport des balles appuis pour charger	1	99	2000-225	Emboutis en caoutchouc boîte de commande (sans ill.)1,2	1
42	2040-147A	Canal de transport des balles protection supérieure	1	100	545-219	Borne câble (sans illustration)5	1
43	2040-147-1	Canal de transport des balles pousoirs protection supérieure (sans ill.)	1	1Robo-Pong 1040+; 2Robo-Pong 2040+; 5Robo-Pong 545			
44	2000-318	#4 x 8mm vis mécanique	5				
45		pièce obsolète - utilisé pièce N°44					
46	2000-149A	Engrenage principal	1				
47	2040-151C	Roue collectrice de balles, 40mm	1				
48	2040-153A	Tige collectrice de balles, 40mm	3				
49	2000-155A	Engrenage de transmission	2				
50	2040-157A	Ressort long	1				
51	2000-158	Engrenage moteur	1				
52	2040-159A	Ressort moyen	1				
53	2000-160A	Câble d'alimentation (Ill. J & I, p. 25)	1				
54	2040-161B	Ressort court	1				
55	2040-162A	Protection transparente, 40mm	1				
57	2040-164C	Conduite supérieure, 40+mm	1				
58	2040-166A	Tube de déchargement des balles, 40mm	1				
59	2000-168	Frein tube de déchargement	2				
60	2000-170A	Ressort tube de déchargement (Ill. E, p. 24)	1				
61	2050-173	Levier réglage de la taille de la balle	1				
63	2050-174	Boîtier, droite, 40mm	1				
64	2000-320	#8 x 30mm vis mécanique	4				
66	2050-177	Detent Pin	1				
67	2040-180	Bouton de réglage de l'angle d'éjection, 40mm	1				
68	2040-321	Vis pivotante Tête du robot	2				
69	2000-322	Ecrou du bouton de réglage de l'angle d'éjection	1				
70	2040+323	Ecrou de la vis pivotante tête du robot	2				
71	2000-182	Régleur de l'angle	1				
72	2000-184	Moteur Ballspeed avec marque en laiton	1				
73	2000-186B	Câble d'alimentation enroulée	1				
74	2000-188	Boîtier du moteur	1				
75	2000-190	Roue d'éjection	1				
76	2000-324	Vis roue d'éjection	1				
77	2040-192A	Bloc de commande, 40mm	1				
78	2050-193	Ressort bloc de commande	1				
79	545-196	Conduite du pivotement oscillateur, 40+mm	1				
80	2000-198	Adaptateur du levier de commande de l'oscillateur1,2	1				
81	2000-200A	Levier de commande de l'oscillateur, gauche 1,2	1				
82	2000-202A	Levier de commande de l'oscillateur, droite1,2	1				
83	2000-204	Boîtier du moteur de l'oscillateur1,2	1				
84	545-204	Boîtier de l'oscillateur 5	1				
85	2000-206	Plateau de chargement du moteur de l'oscillateur (Ill. B)1,2	1				
86	2000-208	Engrenage du moteur de l'oscillateur1,2	1				
87	2000-210A	Câble d'alimentation et fiche de l'oscillateur (Ill. B)1,2	1				
88	2000-212	Frein du moteur de l'oscillateur plateau de chargement1,2	1				
89	2000-214A	Engrenage de transmission de l'oscillateur (Ill. B, p. 24)	3				
90	2000-216	Commande de l'engrenage de l'oscillateur (Ill. B, p. 24)	1				
91	2000-326	Osz. #1 x 5mm vis mécanique 1,2	4				
92	2000-218	Fiche à 5 broches	1				
93	2000-328	#4x3/8 mm Vis à sécurité autonome	211/242/165				

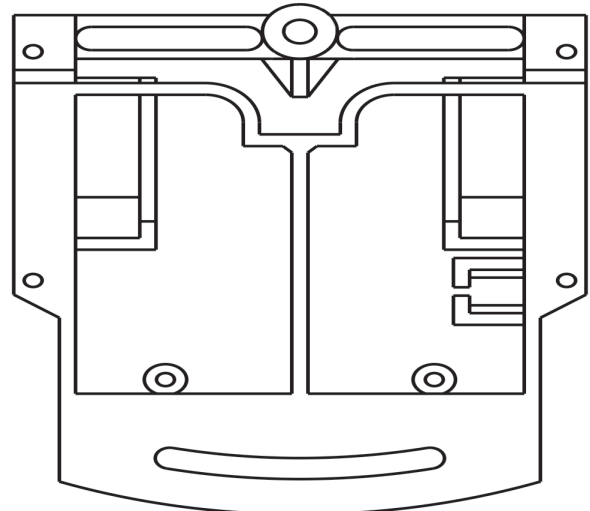


LES PIÈCES DE CALIBRAGE DU ROBO-PONG 545

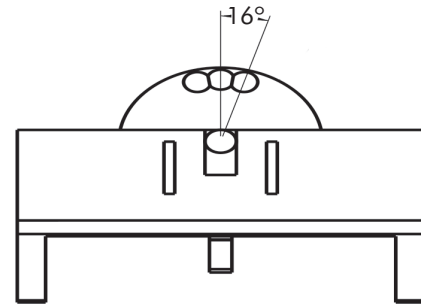
Key#	Part #	Item	Qty.
57	2040-164C	Guide BF supérieur 40+mm	4
79	545-196	Guides pivot de l'oscillateur et goupille de détente 40+mm	1
84	545-204	Cape OSC / goupille de détente	1



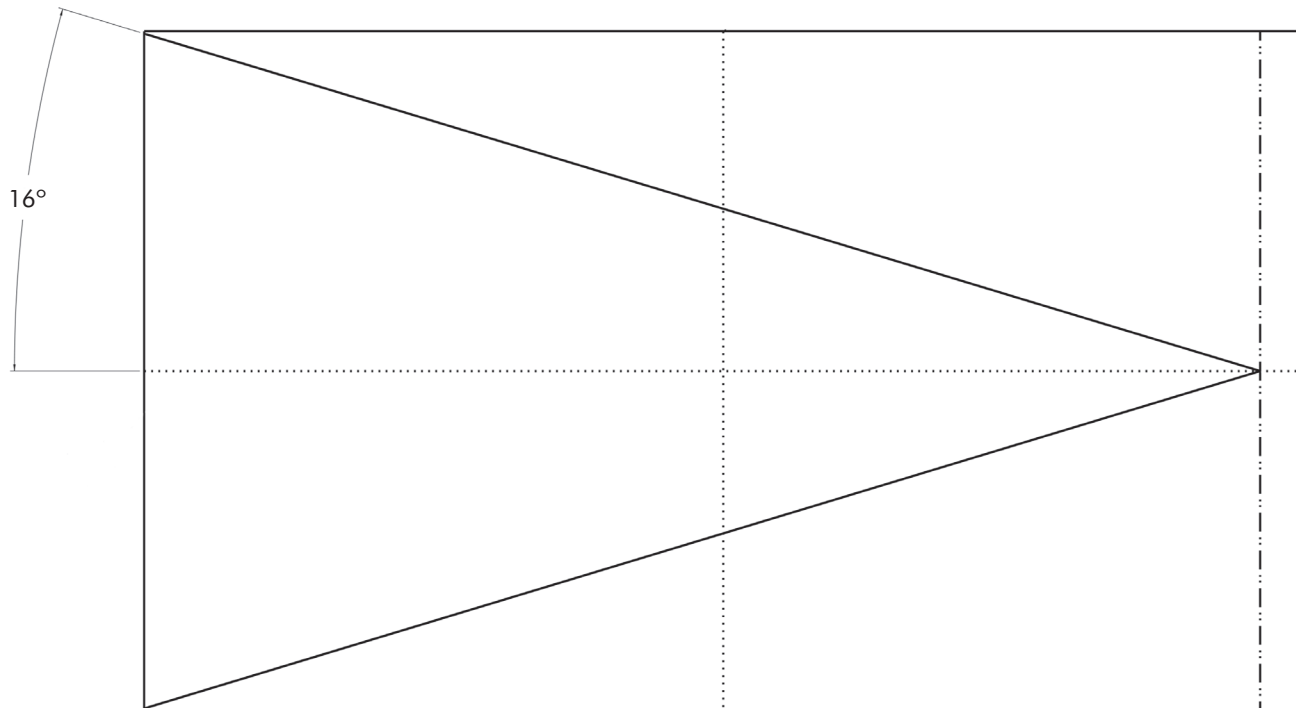
Clé 84 pièce #540-204
545 cape OSC / goupille de détente



Clé 57 pièce# 2050-164A
545 guide supérieur BF



Clé 79 pièce# 2040-196B
545 Guide pivot OSC avec goupilles
de détente





INFORMATION GARANTIE

Garantie fabricant de 2 ans

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

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

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

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

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

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

CONTACTEZ NOUS

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

DONIC[®]
NEWGY[®]

CONTACTEZ NOUS

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

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