

Operating instructions

GEWO OMEGA NEXXT

Table tennis robot



GEWO®
THE BETTER WAY TO PLAY

Značajke

- Vrhunska tehnologija vodiča s kuglicama na 3 kotača za bilo koji oblik spin
- Kotači s tvrdim pjenama s posebnim premazom za dugu izdržljivost
- Neograničeno pamćenje za vježbe, 45 unaprijed programirane vježbe
- Programirajuće ili nasumično izbacivanje kuglica s različitim okretanjem, brzinom, smjerom i pu
- Postavke okretaja od praznih kuglica do ekstremne rotacije (169 različitih kombinacija spina)
- Prirodno vrijeme kuglica unutar vježbe zahvaljujući IFC -u
(pojedinačna kontrola frekvencije)
- Funkcija zrcala za brzo podešavanje vježbi za lijevo i desne strane
- Aplikacija je besplatno dostupna za iOS i Android (pogledajte odjeljak „Preuzmi Power Pong App“).
- Stvorite vježbe izravno u aplikaciji, bilo u teretani ili kod kuće na kauču.
- Podijelite svoje omiljene vježbe s prijateljima putem aplikacije
- Pokrenite i zaustavite vježbe s praktičnim daljinskim upravljačem
- Intervalni trening s jednom ili više različitih vježbi s slobodno podesivim vremenskim i intervalima i prekidima
- Integrirana mreža za ulov za lagan povratak lopte
- Glava izbacivanja može se prilagoditi na 4 različite visine kako bi se realno simulirala još više situacija u igri.
- Jednostavan prijevoz zahvaljujući maloj težini od 6 kg
- 30 mjeseci jamstvo (vidi odjeljak „Jamstvo“)

Važne bilješke!

- Molimo pažljivo pročitajte ovaj korisnički priručnik.
- Robot može biti povezan samo na 100 V - 230 V napajanja.
- Kotači se okreću velikom brzinom. Ne dirajte ih tijekom operacije!
- U suhim sobama koristite samo Gewo Omega Nexxt.

1. Opseg isporuke i montaže

Scope of delivery

Robot uklj. Glavni sklop, kabel za napajanje i jedinica za napajanje (ulaz: 100 ~ 240 V, izlaz: 24 V), d aljinski upravljač.

Ostali dijelovi uključuju: Allen Key (2 i 4 mm) za diskove za izbacivanje, ugrađeni komad za kotače za izbacivanje, rezervne gumene prstenove za mrežu za hvatanje kuglice, traka od čičak, bijela rezer vna čelična traka za ploču s deflektorom, držač za tablete za optionalno kupnju.



1



2

Skupština

1. Stavite robota na stolnu tenisku tablicu i preklopite obje strane mreže dok se ne zaključe na oko 45 ° (picture 1). Zatim okrenite potporne kuke na udaljenost od oko 20 cm (picture 2).



3



4

2. Dok držite glavu drugom rukom, pažljivo otpustite vijak za zaključavanje iza kuglice (picture 3) i o krenite glavu 180 ° tako da izbacivač točno usmjerava prema središnjoj liniji. Povucite glavu prema go re dok se drugi prsten ne vidi malo iznad vodilice (picture 4). Zatim ponovno zategnjite vijak za zaključ avanje kako biste učvrstili visinu.

OPREZ: Nemojte previše zatezati zavrtanj jer može doći do oštećenja cevi.

3. Sada rukama podignite robota i lagano ga kut tako da se potporne kuke mogu voditi ispod okvira st ola. Vodite robota na rub tablice, a zatim ga pažljivo postavite (picture 5). Spojite kabel glave za izba civanje na sučelje baze (picture 6).



5



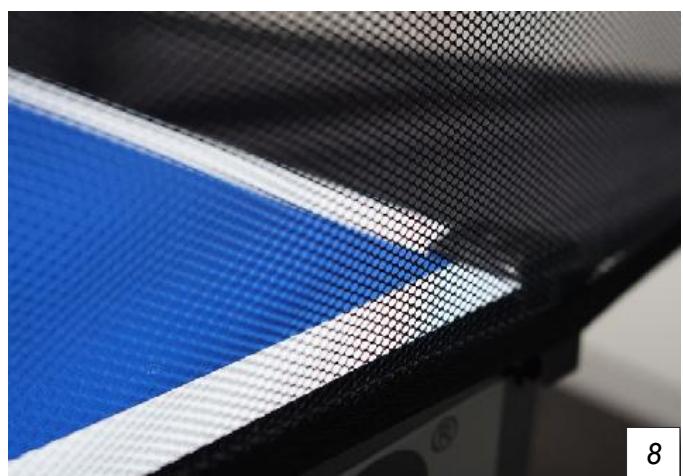
6

! PAŽNJA: GEVO Omega Nekkt roboti su unapred podešeni za stolove sa površinom od 25 mm. Da bi se obezbedilo dobro prijanjanje i čisto izbacivanje lopte čak i sa tanjim površinama, kuke za držanje su opremljene podešavanjem visine na svom gornjem kraju. Ako je potrebno, okrenite glave za podešavanje dovoljno nagore da nadoknadite razliku u površini u poređenju sa 25 mm standardne postavke.

i SAVET: Ako je potrebno, možete da pričvrstite najduže čičak trake koje ste dobili na zadnjoj strani stola površinu za dodatno fiksiranje glave robota za sto.



7



8

4. Sada potpuno preklopite mrežu lopte.

5. Povucite bočne mreže kuglice duž bočnog ruba stola do vaše mreže. Prvo prođite gumenu petlj u ispod mrežnog skupa (picture 7), a zatim pričvrstite gumenu petlju na podešavanje vijka odgovarajućeg neto posta.

6. Zatim pričvrstite kutne poklopce na rubove tablice i spojite čičak pričvršćivanje mreže na onu odgovarajućeg nosača u kutovima tablice kako biste osigurali dodatnu stabilnost (picture 8).

i SAVET: Ako je potrebno, dve kratke čičak trake mogu se dodatno pričvrstiti na ugaone kapice kako bi mreži dale još veću podršku.

7. Spojite jedinicu za napajanje na svoju mrežu i priključite utikač na priključak sa strane vašeg robota (*picture 9*). 8. Napunite najmanje 50 čisti h loptica za tenisice u loptu za hvatanje lopte prije nego što počnete igrati.



9

2. Operacija

Podesite visinu glave

Kako bi simulirali stvarnu igru, što je moguće i što je moguće, roboti serije Gewo Power Pong Nexxt nude mogućnost prilagodbe visine glave. Da biste to učinili, držite loptu cijev jednom rukom, a drugu ruku otpustite veliki crni vijak krila.



10

Nakon toga, cijev se može prilagoditi na razliku visine guranjem ili lagano povlačenjem.

Da biste odabrali drugu visinu, provjerite je li jedan od srebrnih prstenva na prijelazu donje cijevi malo vidljiv (*picture 10*) prije nego što ponovno zategnete vijak.

! OPREZ: *Nemojte previše zatezati zavrtanj, inače se cev može oštetiti. Zategnjite zavrtanj samo na 4 označena položaja. Nepravilna visina glave može dovesti do blokade lopte, nepravilnog izbacivanja ili drugih problema.*

Preuzmite aplikaciju Power Pong

Kao pripremu prije nego što prvi put koristite Gewo Omega Nexxt Robot, trebali biste instalirati aplikaciju Power Pong na svoj mobilni uređaj. To zahtijeva vezu s Internetom. Aplikacija vam je dostupna besplatno u App Storeu za iOS i Google Play Store za Android. Upotrijebite sljedeći QR kôd/vezu da biste došli do preuzimanja.



[https://play.google.com/store/apps/details?id=\[v8s.\]](https://play.google.com/store/apps/details?id=[v8s.])



<https://apps.apple.com/de/app/power-pong-robot/id1479348540>

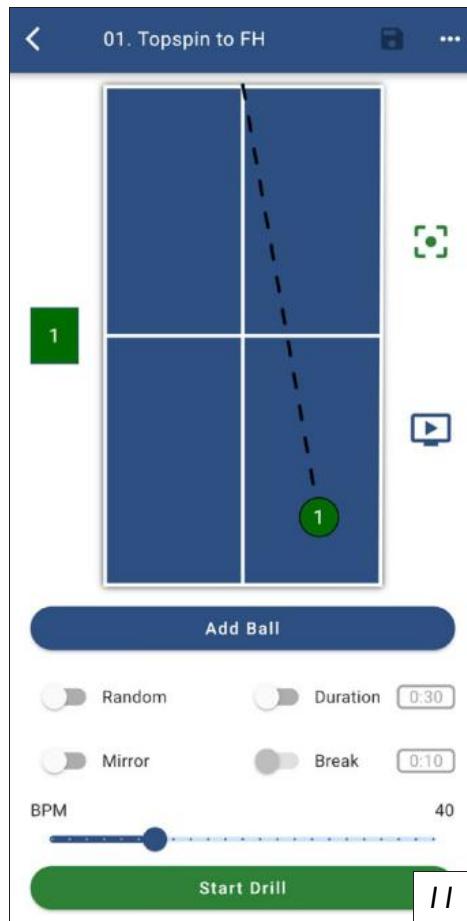


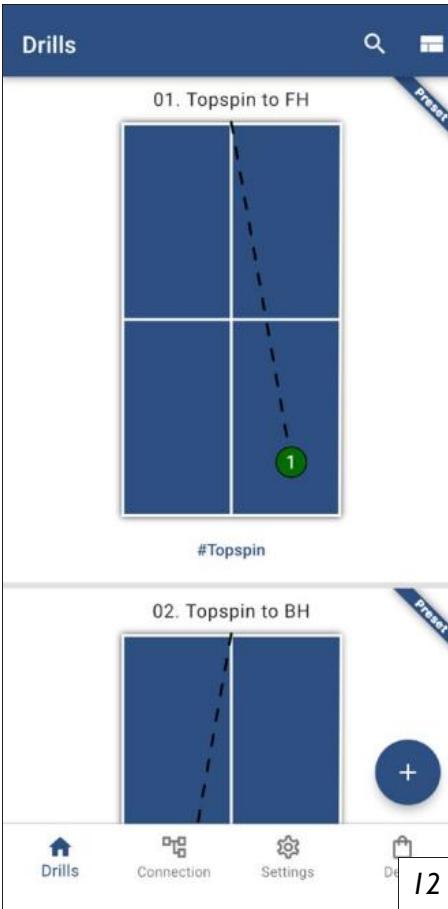
Spojite robota na pametni telefon/tablet

Sada povežite svoj mobilni uređaj s robotom putem Bluetooth-a. Da biste to učinili, odaberite karticu „Veza“ i dodirnite „Scan“ da biste pretražili robote Gewo Omega Nexxt u blizini. Za tim dodirnite svoj omega robot na popisu kako biste ga spojili na svoj terminal (*picture 11*). Nakon što se veza uspostavi, vratit ćete se na pregled vježbe.

Ako ne možete pronaći svog robota na popisu, postoje različite metode rješavanja problema:

1. Provjerite je li Bluetooth veza na vašem terminalu pravilno uključena. Odvojite Bluetooth vezu jednom i ponovo je aktivirajte.
2. Provjerite je li robot već spojen na drugi uređaj. Vaš robot Gewo Omega Nexxt može se povezati samo s jednim uređajem. Ako želite koristiti drugi uređaj sa svojim robotom, prvo isključite postojeću vezu prije nego što uspostavite novu vezu.
3. Ako još uvijek ne možete pronaći svog robota, zatvorite aplikaciju na svom krajnjem uređaju i pokrenite je ponovo i pokušajte ponovno povezati robota.
4. Odvojite robota od napajanja isključivanjem napajanja i pričekajte najmanje jednu minutu prije nego što uključite napajanje kako biste ponovno pokrenuli robota. I pokušajte vidjeti možete li povozati svog robota.
5. Ako ponovno pokrenete robot ne pomaže, ponovno pokrenite svoj terminal.
6. Ako sve gore navedene metode ne uspiju postići vezu, testirajte možete li povezati drugi uređaj na svog robota.
7. Ako se robot ne može naći čak ni s drugih terminala, obratite se svojim dilerima Gewo.





Centrirajući robota

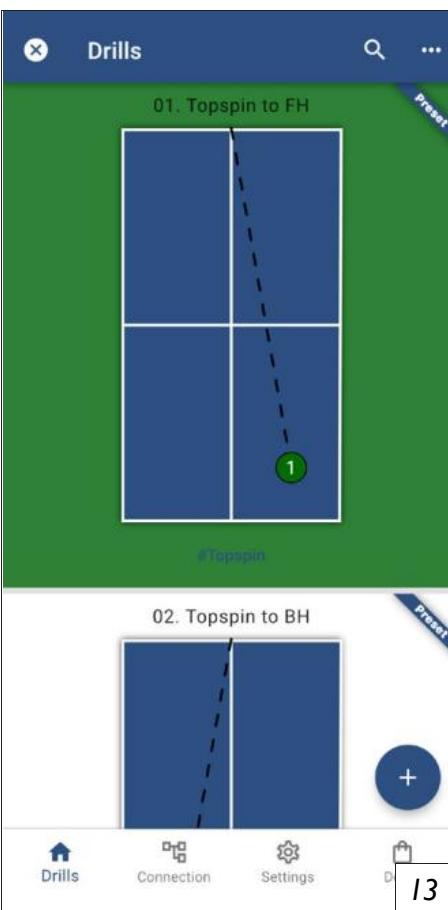
Sada odaberite vežbe za testiranje vježbanja 1 ispod kartic e za vežbe u aplikaciji Power Pong i dodirnite vježbu Start .

Sada bi se kuglice trebali izbaciti duž središnje linije. Ako kuglice ne slete na središnju liniju stola ili u blizini, zaustavite vježbu, otpustite crni vijak za zaključavanje na cijevi glave robota i pažljivo okrenite glavu. Sada ponovo zategnjite vijak za zaključavanje i ponovite korake dok kuglice ne slete što bliže središnjoj liniji.

PAŽNJA: *Ako robot nije pravilno centriran pre igre, moguće je da lopte neće pasti na sto tokom nekih vežbi!*

Pregled vježbe - Označavanje, organiziranje, dijeljenje i kopiranje vježbi

(Picture 12) U pregledu vježbe možete vidjeti sve vježbe pohranjene na vašem uređaju. To također uključuje 45 unaprijed postavljenih vježbi. Ako želite brže pronaći određenu vježbu na popisu, koristite funkciju pretraživanja koju možete otvoriti putem povećala u gornjem desnom desnom dijelu zaslona. U pretraživanju možete pretraživati svoje vježbanje bilo imenom ili oznakama dodijeljenim ušim vježbama (# + ručka vježbe) (picture 13). Drugi način pronađenja određenih vježbi je dodirivanje oznake ispod jedne od prikazanih vježbi. Ovo otvara funkciju pretraživanja izravno i vježbe se filtriraju prema odgovarajućoj oznaci.



SAVET: *Ozname su odličan način da organizujete svoje vježbe. Svojim vježbama dodelite ozname kao što su „serve“, „topspin“ ili „backspin“ tako da uvek imate brz pristup odgovarajućim vježbama*

Da biste ušli u način uređivanja, dodirnite jednu od vježbi i držite prst na zaslonu dok pozadina ne postane zelena (picture 14). Jednom kada ste u načinu uređivanja, možete označiti više vježbi tako da ih kratko dodirnete i ponovo ih poništite tako što ćete ponovo dodirnuti označene vježbe.

Sve označene vježbe tada se mogu dodati u grupiranje vježbanja putem 3 točke u gornjem desnom desnom dijelu zaslona. Da biste to učinili, dodirnite „Dodaj u grupu“ i odaberite sve grupe na koje želite dodati označene vježbe. Također možete koristiti znak „+“ za stvaranje nove grupiranja. Kad ste odabrali sve grupe, dodirnite "potvrđi" da biste potvrdili svoj izbor.

Osim toga, označene vježbe mogu se kopirati i s „kopijom“, ali poslanim sa dugmetom „dijeljenje“ ili neopozivo izbrisanim s „Izbriši“.

Ako želite ponovo napustiti način uređivanja, dodirnite „x“ u gornjem lijevom kutu.

Da biste stvorili novu vježbu sada, dodirnite veliki simbol „+“ u donjem desnom desnom dijelu zaslona.

Postavke vježbanja- slučajni i Mirrowmode, Interval trening i frekvencija kuglice

(Picture 15) Ako želite dodati novu kuglu vježbi, dodirnite plavo dugme „Dodaj kuglu“. Tada se postavke lopte otvaraju za novo dodano loptu. (vidi stranicu 10).

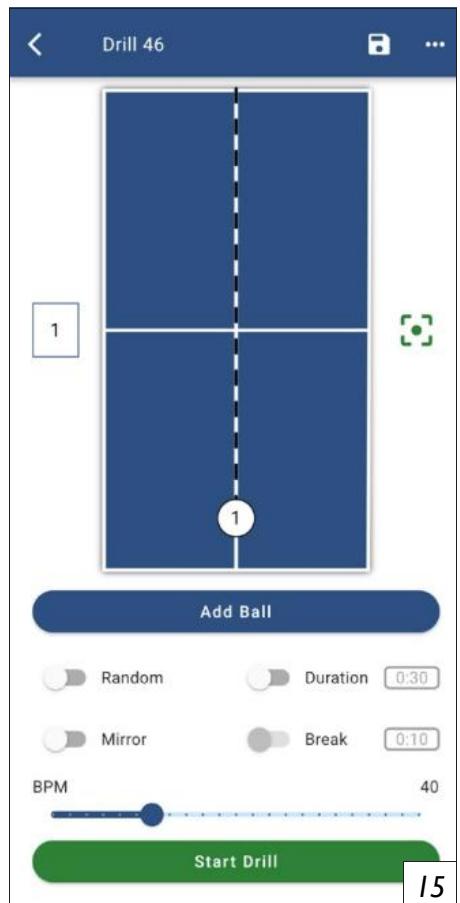
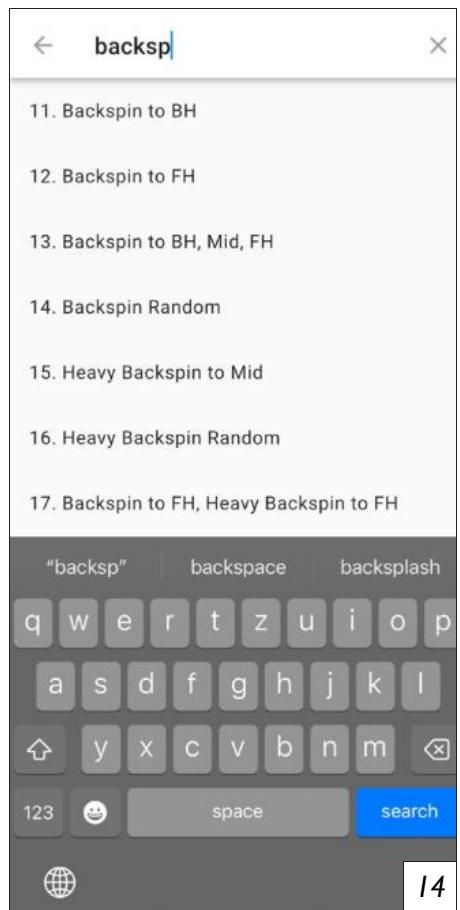
Ispod dugmeta „Dodaj kuglu“ postoje 4 daljnje postavke s kojima se vježba može promijeniti.

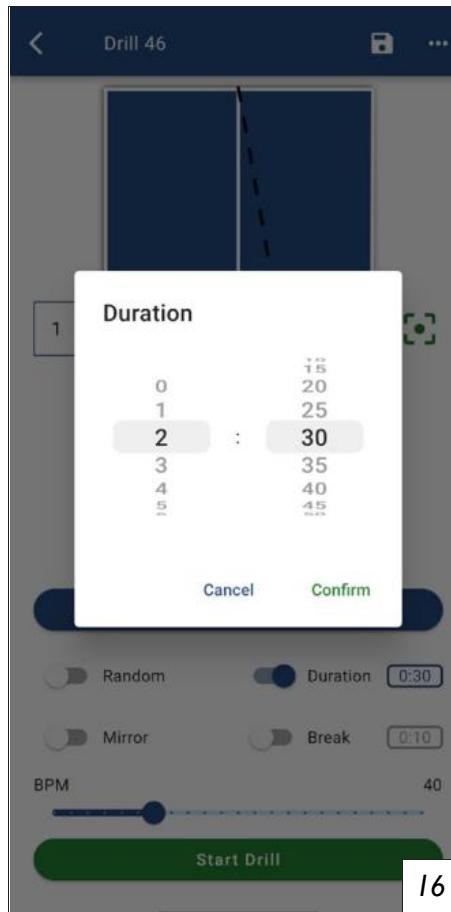
Način „slučajnog“ osigurava da se kuglice pohranjene u vježbi izbacuju nasumičnim redoslijedom. Ovaj je način potreban ako želite trenirati realne nepravilne vježbe s robotom.

Način „ogledalo“ zrcali kuglice konfiguirirane vježbe. Ova postavka ima dvije prednosti. Prvo, vježba stvorena za desničari ili lijeve strane može se prilagoditi tako da se može igrati i drugom rukom. Pored toga, druga praktična bočna funkcija je da se potpuno nova vježba može stvoriti brzo i lako. Na primjer, vježba FOREHAND - a može se u nekoliko sekundi promijeniti u backhand vježbanje.

S načinom rada „trajanje“ vježba se daje timer. Vrijeme reprodukcije se može odabrati između 10 sekundi i 10 minuta tako da dodirnete vremenski prikaz (picture 16, vidi stranicu 10). Čim je prošlo odabratno vrijeme, robot zaustavlja vježbu. Ako se aktivira način „trajanja“, „prekid“ se također može aktivirati za prelazak na intervalni trening. Vremenski prikaz s desne strane prekidača ukazuje na to koliko je dugo vrijeme pauze nakon što je odabrano vrijeme igranja prolazilo o prije nego što vježba ponovo započne. Kao i vrijeme reprodukcije, vrijeme prekida može se prilagoditi i dodirom zaslona od 1 sekundu do 5 minuta dodirom na zaslon.

Među 4 postavke koje se mogu odabrati nalazi se BPM kontrola s kojom se može konfigurirati brzina izbacivanja kuglice. Ovdje se mogu postaviti brzine između 10 i 120 kuglica u minuti.





Iznad tablice prikazana na slici je još jedna traka. Ovdje možete vidjeti ime vježbe. To se može promijeniti slavinom. Desno od imena je disketa koja se može koristiti za spremanje promjena i 3 točke.

Dodirivanje na 3 točkice otvara drugi izbornik. Oznake se mogu dodati vježbi ili se vježba može dodijeliti grupi, kopirana, podijeljena s prijateljima ili izbrisati.

Ako se nalazite u unaprijed programiranom prikazu vježbe, na desnoj strani je i ikona zaslona pored prikazane tablice. Dopiranje na to odvest će vas do YouTube videozapisa u kojem vježbe predstavljaju profesionalni juniorski igrači.

Kad su napravljene sve potrebne postavke, vježbanje možete započeti uz pomoć zelenog dugmeta „Počnite vježbanje“.

Postavke kuglice - Postavljanje, putanja, brzina, spin i IFC

(Picture 17) Ako želite prilagoditi kuglu unutar vježbe, prvo odađite loptu klikom na nju. Kad ste odabrali kuglu, odabrana lopata obilježena je žutim okvirom, a odgovarajuće odabранe postavke lopte postaju vidljive.

Sada možete napraviti 6 različitih postavki za svoju loptu:

Položaj lopte na stol može se prilagoditi putem „povucite i pad“. Da biste to učinili, dodirnite loptu i povucite je do željene točke slijetanja. To također može utjecati na dvije druge postavke: „putanja i brzina“. Duljina odigranih lopti uglavnom ovisi o „trajekciji“, „brzini“ i spinu. Pomicanje duljine povlačenjem i padom u novoj vježbi, putanje i brzina se podešavaju tako da se kuglice uvijek igraju ispravno.

Međutim, „putanja“ se još uvijek može mijenjati ako je potrebno putem kontrolera s desne strane pored prikazane tablice. Ovdje su moguće postavke između 0 (ravno izbacivanje) i 175 (visoko i zbacivanje). Nakon što je prvi put promijenio putanju, na skali se uvijek prikazuje mali krug sjene (picture 18).

Ovaj krug u sjeni ukazuje na potrebnu putanju kako bi se postigao željeni položaj odabranom brzinom i spin vrijednostima.

4 kontrole „tempo“, „spin“, „sidespin“ i „kašnjenje“ također se nalaze ispod prikazane tablice.



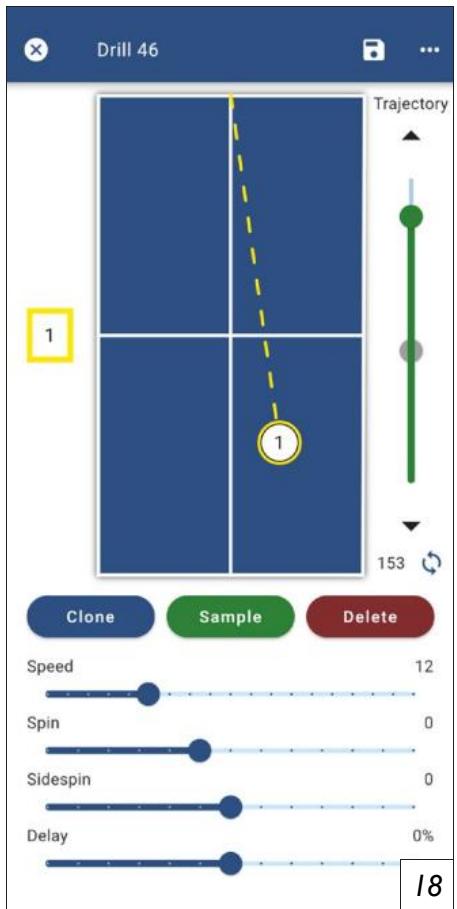
S kontrolerom „tempo“ brzina kuglice može se prilagoditi. Dostupe su vrijednosti od 1 (vrlo sporo) do 25 (vrlo brzo).

S „Spin“ možete prilagoditi podrez ili preklapanje lopte. Postavka 0 odgovara spinu, -5 do jake podrezane i 7 do jake vrhove.

„Sidespin“ dodaje Sidespin izbačenim kuglicama. Evo, postavka 0 opet odgovara spinu. Negativne vrijednosti od -6 (vrlo jaka) do -1 (svjetlost) odgovaraju lijevom sidepinu, dok pozitivne vrijednosti od 1 (svjetlost) do 6 (vrlo jake) odgovaraju desnom sidespinu.

IFC (pojedinačna kontrola frekvencije) može se kontrolirati kontrolom „kašnjenja“. Ako je ovo postavljeno na 0%, odabrana kuglica izbacuje se točno postavljenim tempom vježbe. Pozitivne vrijednosti osiguravaju da se lopta izbaci malo ranije. Negativna vrijednost može dodati kašnjenje odabranoj kugli.

Kad je lopta postavljena pomoću različitih kontrola, postavke se mogu testirati s dugmetom zelenog „sample“. Kad dodirnete dugme uzorka, robot izbacuje točno odabranu kuglu, tako da možete provjeriti odgovara li lopta koju ste postavili zapravo vaša očekivanja.



Dugme plavo „kopiraj“ osigurava da se u vježbi stvori nova kugla s točno odabranim postavkama. Dugme za kopiranje posebno je koristan ako želite stvoriti drugu loptu sa samo jednom različitom svojom stvom. Na primjer, možete koristiti dugme za kopiranje za stvaranje još nekoliko kuglica s jedne postavljene kuglice, a zatim brzo prilagodite postavljanje novostvorenih kuglica kako biste stvorili kompletну vježbu.

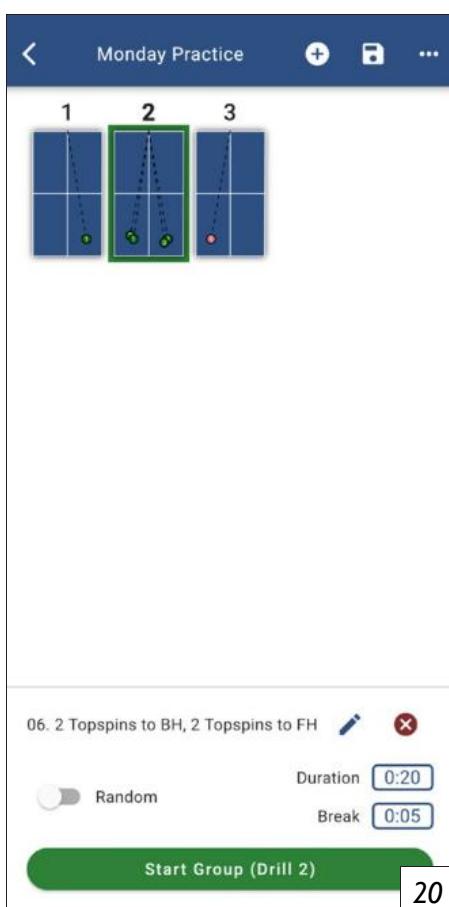
Crveno dugme „Izbriši“ briše odabranu kuglu. Ovo dugme treba pritisnuti samo kad lopta više nije potrebna. Jednom kada je lopta izbrisana, ne može se obnoviti.

Da biste izlazili iz postavki lopte i vratili se na opće postavke vježbe, ili dodirnite „x“ u gornjem lijevom dijelu zaslona pored naziva vježbe ili dodirnite bilo koje slobodno mjesto na slici tablice ili u pregledu lopte s lijeve strane tablice.



Pregled grupiranja - Kopirajte, podijelite, stvajte i izbrišite grupe

(Picture 19) Pregled grupiranja možete pristupiti putem ikone koja se nalazi u gornjem desnom kutu pregleda vježbe pored uvećanja s takla. Ovdje možete vidjeti sve grupe spremljene na vašem uređaju. Ispod su 2 unaprijed postavljene grupe, „unaprijed postavljene vežbe“ i „testne vežbe“. Kao i pregled vježbe, grupe se mogu pretraživati pomoću funkcije pretraživanja putem povećala. I ovdje i ovdje možete uči u način uređivanja tako da prisluškivate i držite grupiranje za kopiranje, podijeljenje ili odbacivanje vežbi. Da biste odabrali grupiranje i uređivali ili reproducirali, dodirnite željeno grupiranje. Možete stvoriti novu grupiranje s dugmetom „+“. Tada ćete biti izravno u postavke grupiranja nove vježbe.



Postavke grupiranja - Odabir i uređivanje vježbi i postavljanje vremena igranja i prekida

(Picture 20) Sljedeće postavke dostupne su za odabir u postavkama grupiranja. Dugme „+“ u gornjoj traci može se koristiti za dodavanje više vježbi u grupiranje. Prvo, popis se pojavljuje sa svim vježbam a spremlijenim na vašem uređaju. Ovdje možete označiti sve vježbe koje želite dodati, a zatim potvrditi dugme „potvrdi“ (picture 21). Ako je potrebno, možete stvoriti i nove vježbe s dugmetom „+“. što možete dodati. Nakon toga, nove vježbe kao i već postojeće vježbe mogu se prilagoditi označavanjem odgovarajuće vježbe dodirivanjem željene vježbe. Oko istaknute vježbe pojavljuje se zeleni okvir, a zatim dodirnite olovku kako biste pristupili postavkama vježbanj a za odabranu vježbu.

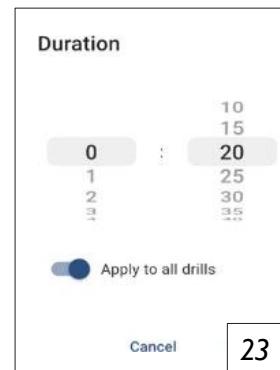
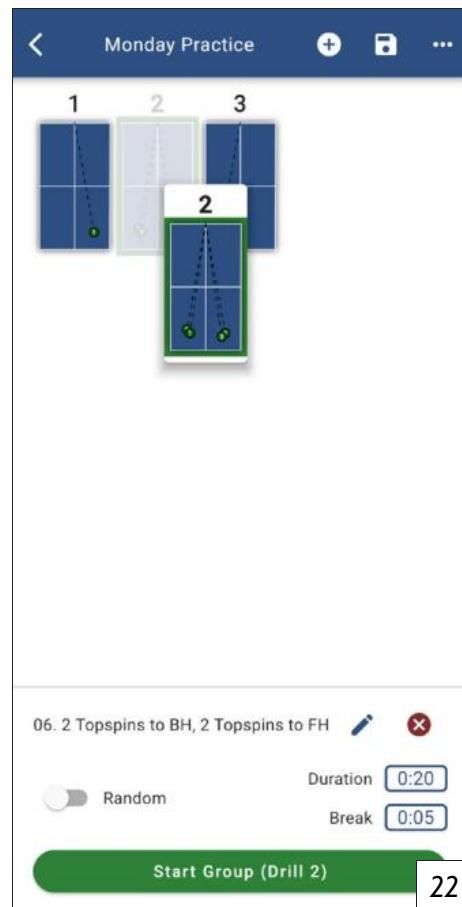
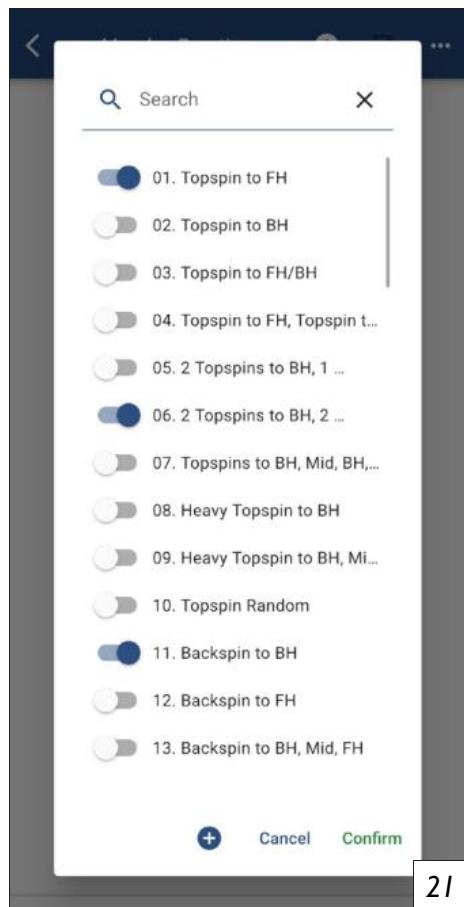
PAŽNJA: *Ako izvršite podešavanja svojih vježbi preko podešavanja grupisanja i sačuvate ih, to će uvek uticati i na vježbu van trenutno izabrane grupe. Uverite se da slučajno ne revidirate vježbe koje su vam još uvek potrebne.*

Ako ste slučajno dodali vježbe koje vam više nisu potrebne, istaknite suvišnu vježbu i dodirnite crveno dugme „x“ pored dugmeta za uređivanje.

Jednom kada dodate sve vježbe koje želite grupirati, razvrstajte vježbe tako što ćete ih dodirnuti na trenutak, držeći prst na vježbi, povlačeći ga na pravo mjesto, a zatim ga oslobođajući (picture 22). Ako ne želite igrati vježbe u određenom nizu, aktivirajte n asumični prekidač na donjem dijelu zaslona.

Nakon podešavanja slijeda, moraju se postaviti trajanje i pauza vremena vježbi. Da biste to učinili, prvo odaberite prvu vježbu i dodirnite vremenski prozor „Trajanje“ u donjem desnom desnom dijelu zaslona. Zatim otkrijete trajanje koje želite igrati odabranu vježbu. Po želji, odabrano trajanje također se može aktivirati za sve vježbe grupiranja putem dugmeta „Primjeni na sve vježbe“ (Slika 23). Zatim potvrdite svoj izbor s „Potvrди“. Slično tome, vrijeme stanke može se postaviti i vremenskim prozorom „Pauza“ u nas tavku. To ukazuje na to koliko dugo vježba treba zastati nakon igranja prije nego što započne sljedeća vježba. I ovdje možete koristiti dugme „Primjeni na sve vježbe“ za standardizaciju vremena stanke. Ako želite različito vrijeme trajanja i pauze, sada prođite kroz sve vježbe u istom postupku.

Kada napravite sve postavke za grupiranje, dajte svojoj grupi prikladno ime tako što dodirnete trenutni i naziv u gornjoj traci i unesete željeno ime. Tada možete započeti grupiranje tako što ćete dodirnuti veliki zeleno dugme „Start Group“ ..



Daljinski upravljač - uparivanje, rad i zamjena baterije

Vaš robot Geko Omega Nexxt također uključuje mali zgodan daljinski upravljač u obliku automobila. Prije nego što prvi put koristite daljinski upravljač, prvo se mora povezati s vašim krajnjim uređajem. Da biste pokrenuli postupak veze, dodirnite dugme "Connection" i odaberite dugme "Upari daljinski" (picture 24). Počet će odbrojavanje od 10 sekundi. Unutar tih 10 sekundi pritisnite jedan od 4 dugmeta na daljinskom upravljaču. Čim je prošlo 10 sekundi, vaš daljinski upravljač je spremna za početak.

Daljinski upravljač nudi sljedeću funkciju

ns:



1. Pritisom na dugme „Start“ započinje vježbu prikazanu na pametnom telefonu/tabletu.
2. Pritisom na dugme „+“ povećava brzinu lopti za 5 lopti u minuti. Pritisom na dugme „-“ u skladu s tim smanjuje brzinu. Ako

Dugme se ne pritiskaju pojedinačno, već se drže prema dolje
Podešavanje brzine je brže.

3. Pritisom na dugme „Stop“ zaustavlja se vježbanje.

Ako vaš daljinski upravljač prestane pravilno raditi, možda ćete trebati zamijeniti baterije daljinskog upravljanja. Daljinski upravljač pokreće dvije stanice dugmeta 3 V, CR2016. Otvarate daljinski upravljač unošenjem malog novčića ili prorezanog odvijača u utor na kraj daljinskog upravljača, a zatim ga uvrnute nekom silom da biste otvorili daljinski upravljač. Možda ćete trebati pažljivo ukloniti srebrni metalni nosač s daljinskog upravljača. Nakon što otvorite upravljač za motiku, uklonite ploču s baterijama i nježno izvucite crni držač baterije iz kružne ploče. Sada zamjenite dvije stare baterije novim baterijama. Provjerite imaju li obje baterije pozitivnu stranu okrenutu prema gore. Zatim ponovno umetnite držač baterije u ploču i ponovno sastavite daljinski upravljač.

Kalibracija izbacivanja lopte

Ovisno o trošenju kotača i vodiču, kao i starosti motora, izbacivačne kuglice može se malo promjeniti. Ako mislite da izbacivanje lopte ne radi ispravno, započnite kalibraciju tako što ćete ići dugme „Postavke“ i dodirnute „Kalibraciju robota“. Proces sada započinje s zelenim dugmetom „Pokrenite kalibraciju“. Kuglice se izbacuju duž središnje linije.

Sada upotrijebite klizače za podešavanje visine leta, brzine, spin i sidespina tako da se kuglice izbacuj u što je više moguće i bez rezanja. Kad ste zadovoljni izbačenim kuglicama, dodirnite "Spremi kalibraciju" da biste spremili postavke (*picture 25*). Također možete otkazati postupak kalibracije dodirivanjem crvenog dugmeta „otkazati umjeravanje“.

i **NAPOMENA:** Za kratak vodič možete da dodirnete i ikonu video zapisa.

Resetiranje aplikacije

Da bi se resetirali postavke aplikacije, dvije su opcije dostupne na kartici „Postavke“.

1. S dugmetom „Postavite zadane postavke“ Sve unaprijed uštedjene vježbe i grupe resetiraju se u i zvorno stanje. Vježbe i grupe koje ste sami stvorili zadržani su.

2. Dugme „Ponovno postavljanje na tvorničke postavke“ resetira aplikaciju u prvobitno stanje. Sve spremljene vježbe i postavke su izgubljene i ne mogu se obnoviti.

i **SAVET:** Ako želite da sačuvate odredene vežbe/grupe pre resetovanja, moguće je da sačuvate ove vežbe/grupe na drugoj lokaciji koristeći funkciju deljenja, a zatim ih ponovo učitate u aplikaciju.

3. Demontaža

1. Odvojite robota od napajanja i razvaljajte kabel napajanja.

2. Otpustite gumene trake koje drže bočne mreže do mreže za stol i stavite bočne mreže u kantu za prikupljanje lopte.

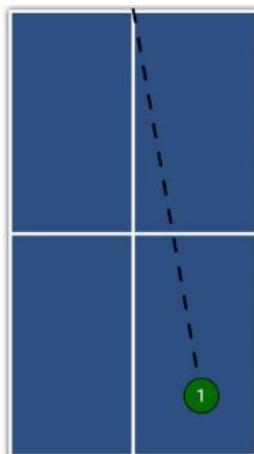
3. Preklopite mrežu prema gore na prvo zaustavljanje mehanizma savijanja. Sada otkopčajte robota sa stola i stavite ga na stol nakon toga.

i **SAVET:** Ako samo na kratko uklanjate GEVO Omega Nekkt sa stola, možete ostaviti loptice u mreži za sakupljanje i dodati dodatke kao što su kabl i daljinski upravljač nakon ovog koraka. Savijte sabirnu mrežu do kraja i spusnite robota.

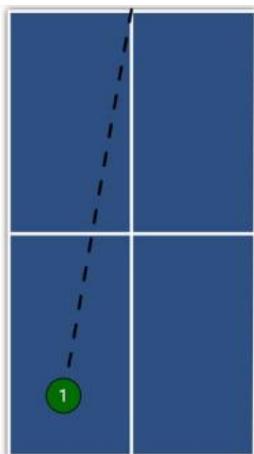
4. Držite kuglu cijev čvrsto ispod glave za izbacivanje kuglice, otpustite crni vijak za zaključavanje, okrenite glavu 180 stupnjeva, gurnite glavu na prvi prsten i malo zategnite vijak za zaključavanje. Također pretvorite dvije potporne noge unatrag tako da se usmjere u mrežu.

5. Preklopite mrežu u potpunosti prema gore dok se pričvršćivači velkro ne zalijepi. Sada možete pohraniti i prevoziti robota i pribora na prostor koji štedi prostor.

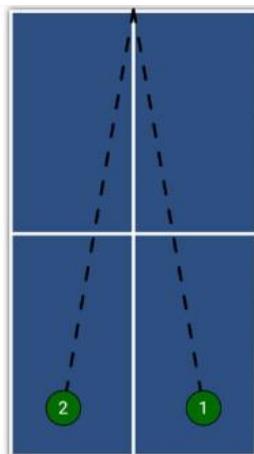
4. Vežbe



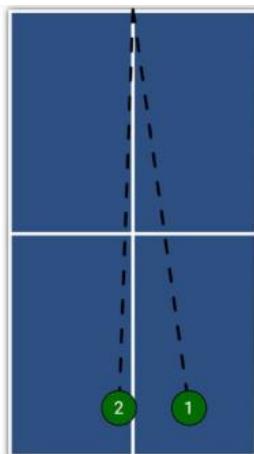
1) Topspin to FH
#Topspin



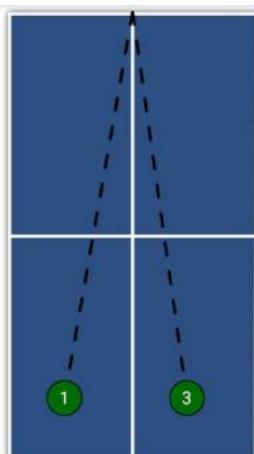
2) Topspin to BH
#Topspin



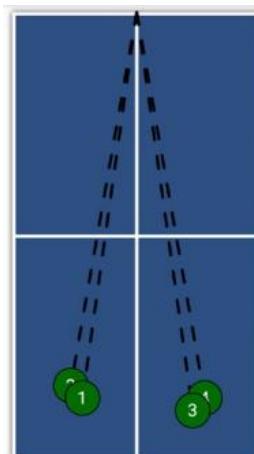
3) Topspin to FH/BH
#Topspin



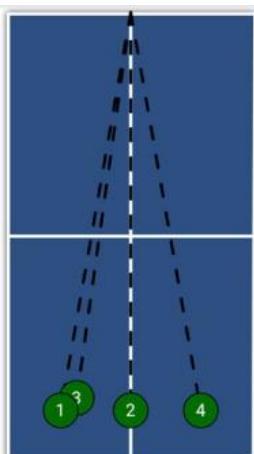
4) Topspin to FH, Topspin to MID #Topspin



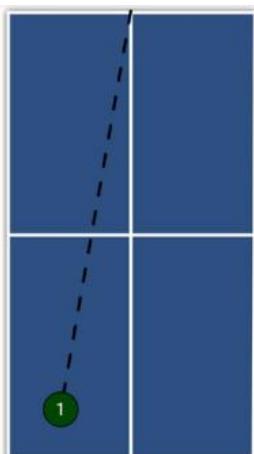
5) 2 Topspins to BH,
1 Topsin to FH
#Topspin



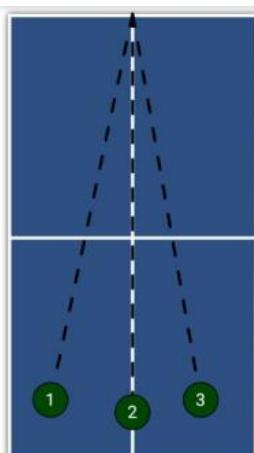
6) 2 Topspins to BH,
1 Topsin to FH
#Topspin



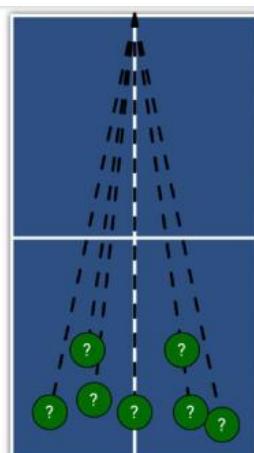
7) 2 Topspins to BH,
2 Topsins to FH
#Topspin



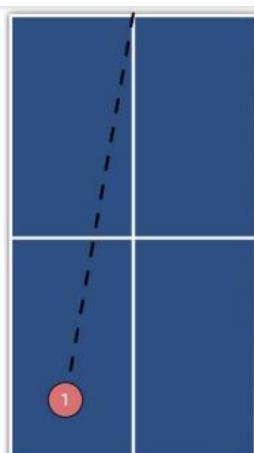
8) Heavy Topsin to BH
#Topsin



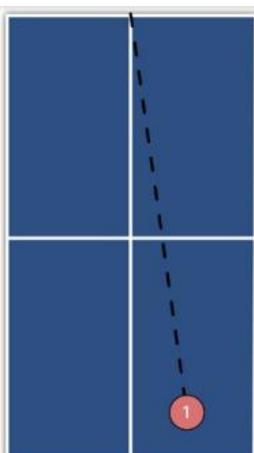
9) Heavy Topsin to BH,
Mid, FH #Topsin



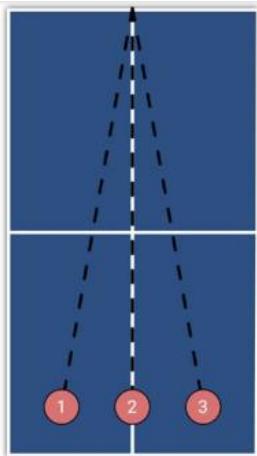
10) Topsin Random
#Random #Topsin



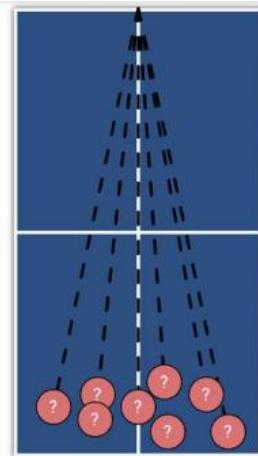
11) Backspin to BH
#Backspin



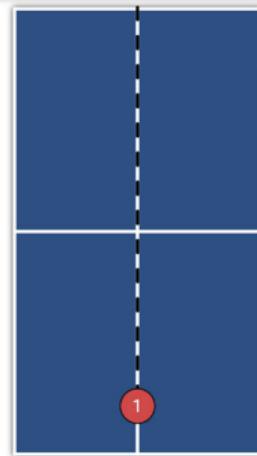
12) Backspin to FH
#Backspin



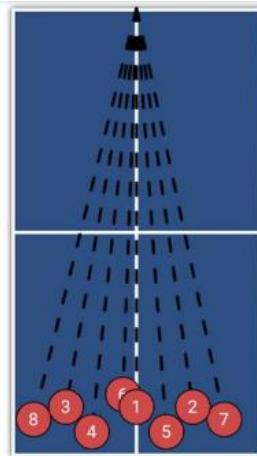
13) Backspin to BH,
Mid, FH #Backspin



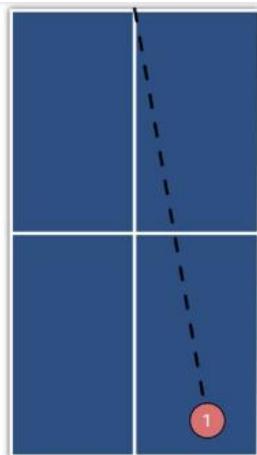
14) Backspin Random
#Backspin #Random



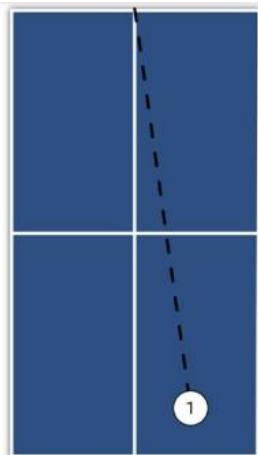
15) Heavy Backspin
to Mid #Backspin



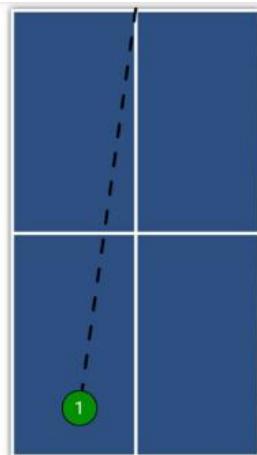
16) Heavy Backspin
Random #Backspin



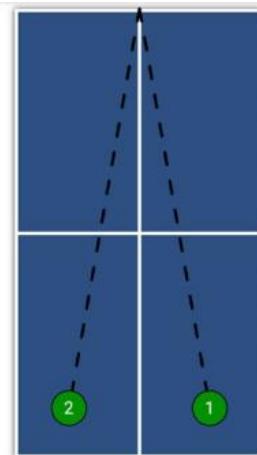
17) Backspin to FH, Heavy
Backspin to FH
#Backspin



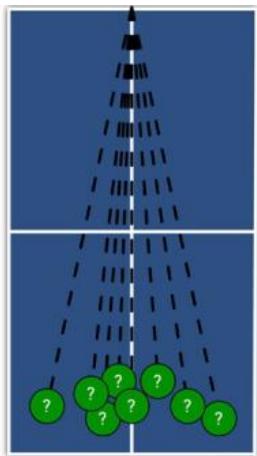
18) Nospin to FH



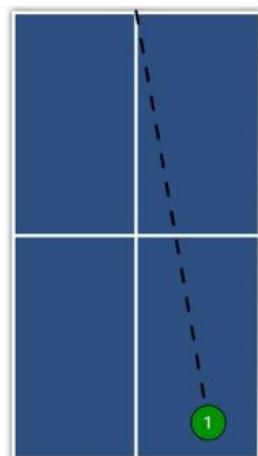
19) Smash to FH
#Topspin



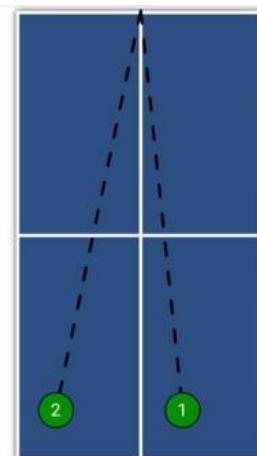
20) Smash to FH, BH
#Topspin



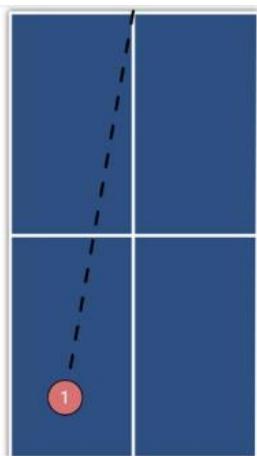
21) Smash Random
#Random #Topspin



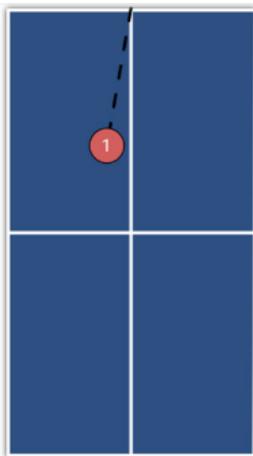
22) Topsin Lob to FH
#Topspin



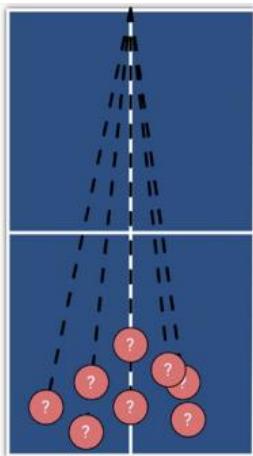
23) Topsin Lob to FH, BH
#Topspin



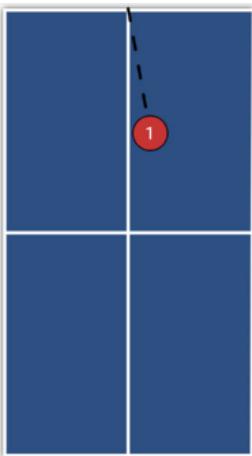
24) Backspin Lob to BH
#Backspin



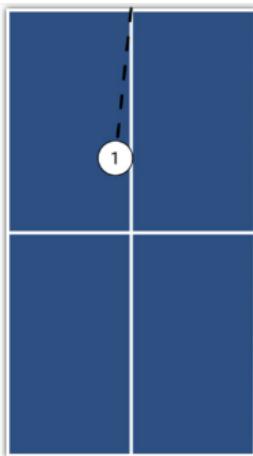
25) Backspin Serve to BH
#Backspin #Serve



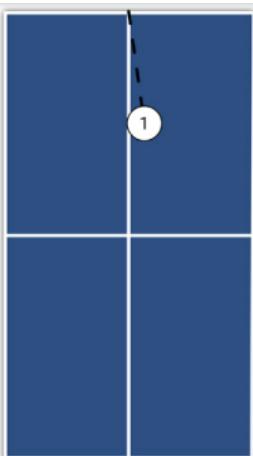
26) Backspin Lobs Random
#Backspin #Random



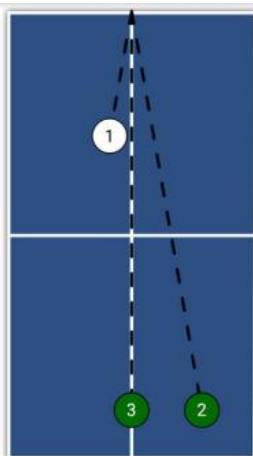
27) Right Sidespin Serve
to BH
#Backspin #Serve



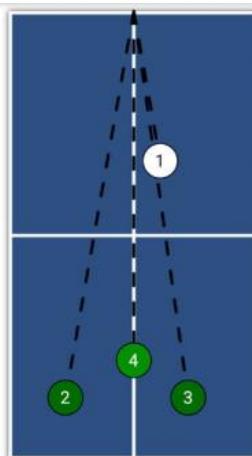
28) Left Sidespin Serve
to BH
#Serve #Sidespin



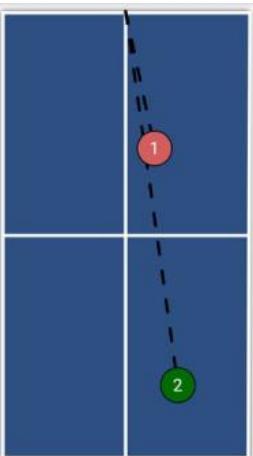
29) Deep Nospin Serve
#Serve



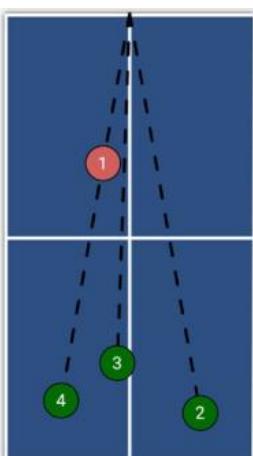
30) Nospin Serve to BH,
Topspin to FH, Topsin
to Mid #Serve #Topspin



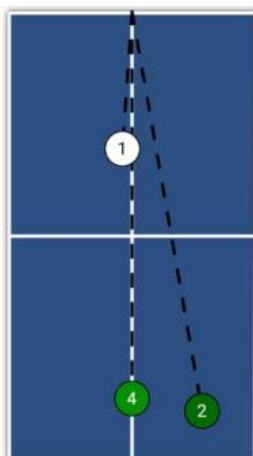
31) Nospin Serve to FH,
Topsin to BH, Topsin
to Mid #Serve #Topsin



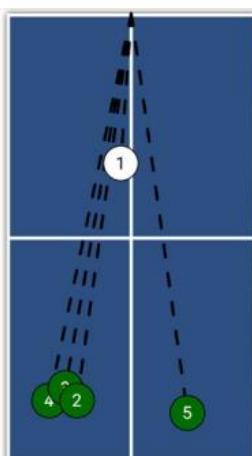
32) Backspin Serve to
FH, Topsin to FH
#Backspin #Serve
#Topsin



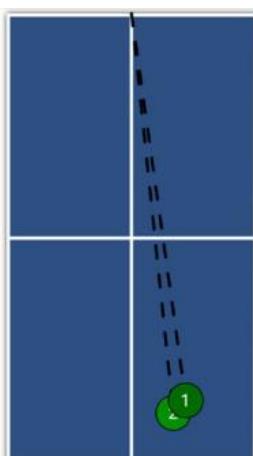
33) Backspin Serve to
BH, Topsin to FH, Mid,
Bh #Backspin #Serve
#Topsin



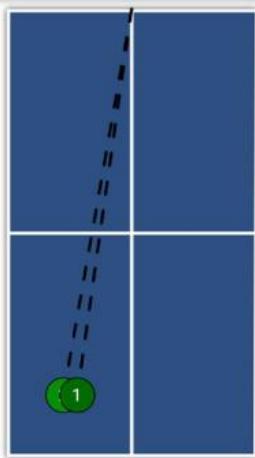
34) Right Sidespin Serve
to BH, 2 Topsins to FH,
1 Lob to mid



35) Left Sidespin to FH,
3 Topsins to BH, 1 Topsin
to FH



36) Topsin to FH,
Smash to FH
#Topsin



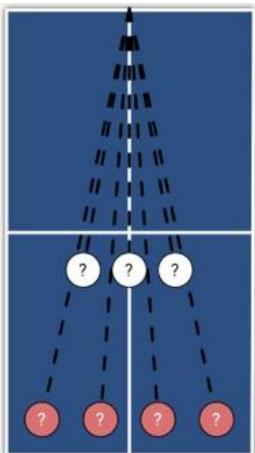
37) Topspin to BH,
Smash to BH
#Topspin



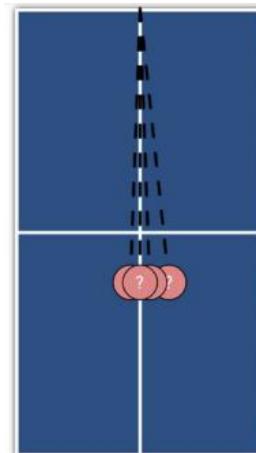
38) Backspin Serve to FH, 39) Backspin Serve to BH,
Backspin to FH, Topsin to Lob to Mid, Smash to FH,
FH, Lob to FH, Smash to FH Lob to BH
#Backspin #Serve #Topspin



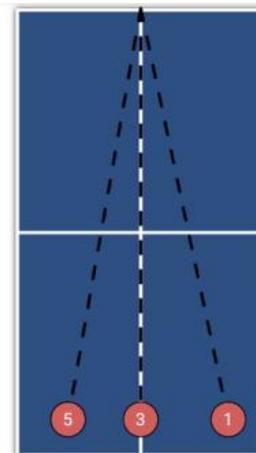
40) Backspin Serve to FH, Lob to Mid, Smash to BH, Lob to FH #Backspin
#Serve #Topspin



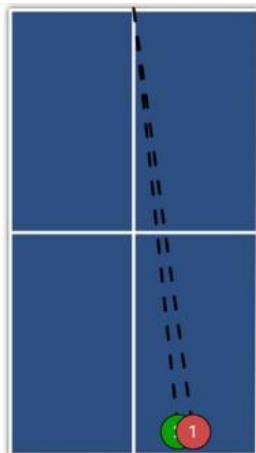
41) Backspin / No-Spin
Variety
#Backspin #Nospin



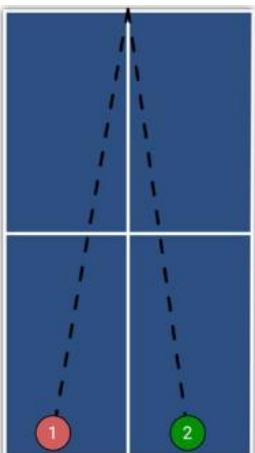
42) Backspin Floater
#Nospin



43) Backspin-Topsin
Transition Balls
#Backspin #Topspin



44) High Backspin /
High Topsin
#Backspin #Topspin



45) Two Ball Combination
#Backspin #Topspin

5. Održavanje i popravak

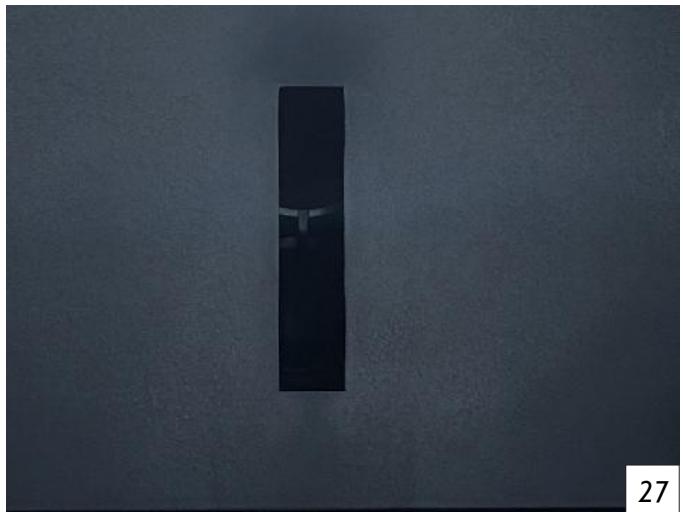
! **UPOZORENJE:** Pre popravke ili servisiranja vašeg GEVO Omega Nekkt robota, isključite ga iz napajanja.

Mjere predostrožnosti

1. Pazite da nijedan drugi predmeti ne padnu u mrežu odakle bi mogli ući u stroj. Strani predmeti u cijevi mogu uzrokovati kuglica i utjecati na ispravno funkcioniranje vašeg robota.
2. Da biste zajamčili najbolje moguće karakteristike izbacivanja i dugu izdržljivost, koristite samo čiste kuglice za svoj robot Gewo Omega Nexxt. Ako dodate nove kuglice koje su još uvijek prekrive ne proizvodnim prahom, operite ih topлом vodom i osušite ih prije nego što ih prvi put koristite.
3. Kotači za pucanje opremljeni su posebnim premazom. Nemojte koristiti kemikalije za čišćenje kotača.
4. Da biste zajamčili dugu izdržljivost, koristite robota samo u suhim i zatvorenim sobama i izbjegavajte izlagati robota visokim temperaturama ili vlažnosti.



26



27

Kuglica

Ako se dogodi kuglica, robot će prvo pokušati automatski ispraviti problem. Ako automatski lijek ne uspije, odvojite robota od napajanja.

U sljedećem koraku izvucite kabel koji spaja glavu i osnovnu jedinicu iz osnovne jedinice i otpustite crni vijak za zaključavanje kako biste jednom odvojili glavu robota od osnovne jedinice. Sada izvadite preostale kuglice iz cijevi i provjerite postoji li strani objekt koji ometa protok kuglice (*picture 26*). Upotrijebite uski objekt poput odvijača kako biste očistili cijevi bilo kojeg stranog predmeta. Da biste provjerili područje unosa kuglice u osnovnoj jedinici, pažljivo prebacite osnovnu jedinicu na stol. S druge strane osnovne jedinice nalazi se utor kroz koji se mogu gurnuti strani predmeti (*picture 27*).

i SAVET: Ako je moguće, koristite lampu da biste mogli da vidite više.

Sada ponovo napunite kuglice u područje prikupljanja, ponovno povežite robota s snagom i provjerite je li ro-bot ponovno izbacuje kuglice. Ako se problem ne može riješiti, обратите se korisničkoj podršci.

Provjera i podešavanje kotača

Kotači za pucanje Gewo Omega Nexxt dizajnirani su za radni vijek od oko 1000 sati. Kako se kotači n ose, udaljenost između kotača postupno se povećava, uzrokujući da se kuglice izbacuju netočno i nera vnomjerno. Ako primijetite da izbacivanje lopte postaje neprecizno, trebali biste definitivno provjeriti udaljenost između 3 kotača i prilagoditi je ako je potrebno.



1. Postavite testni komad udaljenosti (crni valjak) između 3 kotača tako da su provaliju valjka u prazni nama između kotača. Ako je udaljenost kotača točna, sva 3 kotača trebala bi se malo okrenuti. Ako ne svi kotači dodiruju testni komad udaljenosti ili su kotači previše tjesni na ispitnom komadu, tada bi se distalans trebao podesiti (*picture 2 8*).

2. Da biste prilagodili udaljenost, otpustite 4 mM šesterokutni vijak na poklopcu motora jednog kotača (*picture 2 9*) i lagano okrenite motor u željenom smjeru dok kotač ne dodirne ispitni komad. Zatim ponovno zategnjite šesterokutni vijak kako biste učvrstili položaj.

3. Sada nastavite na isti način za druga dva kotača, tako da kada pažljivo pomičete testni komad naprijed -nazad, sva 3 kotača lagano se okreću.

i NAPOMENA: Robot radi ispravno do prečnika razmaka točkova od 37 mm. Optimalni prečnik rastojanja je 35 mm, što odgovara prečniku ispitnog komada.



30



31

Zamjena kotača

Nakon duge uporabe, kotači mogu biti toliko istrošeni da se više ne mogu podesiti. Ako kotači više ne osiguravaju čisto izbacivanje kuglice, trebali biste naručiti zamjenske kotače i zamijeniti kotače. Da biste zamijenili kotače, nastavite na sljedeći način.

1. Počnite s donjim kotačem. Upotrijebite 2 mm šesterokutni ključ za otpuštanje malog vijaka koji popravlja kotač za pucanje na motor (*picture 30*).
2. Pažljivo izvucite kotač iz svog držača i zamijenite ga novim kotačem (*picture 31*).
3. Prije nego što steknete vijak, provjerite može li se kotač slobodno okretati i ne trlja se na bilo koju stranu. U pravilu, kotač mora biti donekle centralno na nositelja za to. Zatim ponovno zategnjite vijak i ponovno malo okrenite kotač kako biste bili sigurni da je kotač dobro postavljen.
4. Za dva gornja kotača, prije nego što se kotač može ukloniti, postavljeni vijak prvo mora biti potpuno odsutan s 4 mm šesterokutnim ključem.
5. Sada bi kabel koji povezuje motor s napajanjem treba izvući što je više moguće kako bi se osiguralo da se motor okreće. Ne povlačite se previše na kabelu kako ne biste oštetili.
6. Sada okrenite motor što dalje od izbacivača lopte. Sada možete ponoviti korake 1-3 na isti način kao i za donji kotač. Možda ćete morati lagano pritisnuti pjenu kotača da biste prošli pored glave robota.
7. Nakon što ste promijenili gornje kotače, uvijek se pobrinite da morate prilagoditi loptu udaljenost pomoću crnog testnog komada. I gurnite dva kabala natrag u motorni poklopac kako bi bili bolje zaštićeni.

SAVET: *Da biste izbegli neravnomerno izbacivanje kuglice, preporučujemo da uvek zamenite sva 3 točka istovremeno. Različit stepen habanja između točkova može uticati na ponašanje pri izbacivanju.*

Ostalo održavanje

U slučaju različitih problema, sustav za ponovno pokretanje sustava može dovesti do rješenja. Da biste to učinili, odvojite robota od napajanja najmanje jednu minutu, tako da više procesa ne radi u međuspremniku. Zatim ponovno povežite robota s napajanjem kao i obično.

Nakon dugog razdoblja upotrebe, izbacivač se može istrošiti. Ako se kuglice izbacuju samo vrlo neprecizno,

Pomozite u uklanjanju bijele čelične trake, pažljivo očistite izbacivač alkoholom za čišćenje, a zatim pričvrstite novu čeličnu traku.

2 Zamjenske trake uključene su s robotom Gewo Omega Nexxt. Ako vam treba više zamjenskih traka, obratite se prodavaču Gewo -a.

6. Tehnički podaci

Tehničke specifikacije: 100 ~ 240V, 50 ~ 60 Hz AC, izlaz: 24V, 3a

Pogodno za temperaturni raspon od 0 ~ 40 ° C. Težina: cca. 6 kg s mrežnim ukupnim dimenzijama (s mrežom): visina 78 cm, dubina 32 cm, širina 25 cm (presavijena). Visina 86 cm, dubina 160 cm, širina 157 cm (sastavljena)

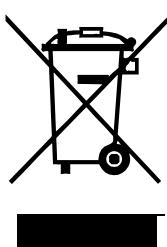
7. Jamstvo

30 mjeseci jamstvo proizvođača

Ako vaš Gewo Omega Nexxt Robot ima problema tijekom jamstvenog razdoblja koji ograničavaju normalan rad, obratite se svom prodavaču Gewo i opišite svoj problem. Poslat ćemo vam odgovarajuće rezervne dijelove putem vašeg prodavača kako biste popravili robota. Ako je problem ozbiljan, pružit ćemo vašem GEWO -ovom trgovcu besplatno zamjenski proizvod. Molimo osigurajte da sigurno spakirate vraćenog robota i da ne dobije nikakvu daljnju štetu tijekom povratnog transporta.

Ovo jamstvo nije prenosivo i ne pokriva normalno habanje ili oštećenja uzrokovane nepravilnim rukovanjem ili uporabom robota. Jamstvo je nevaljano ako je proizvod istrošen, oštećen ili izmijenjen na bilo koji način iz svog prvobitnog stanja.

8. informacije o odlaganju



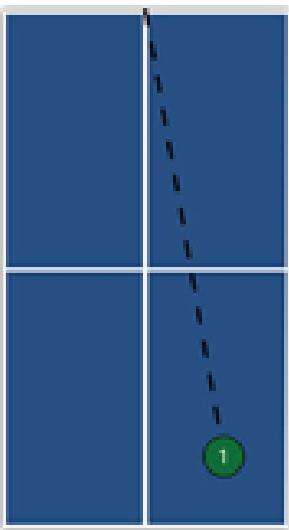
Simbol prekriženog kante s kotačima znači da se ovaj proizvod i njegov dodatak označen gore prikazanim simbolom mora odložiti u skladu s primjenjivim pravnim propisima i odvojeno od otpada u kućanstvu. Ako želite zbrinuti

pojedinačnih dijelova označenih prekriženom prašinom, predajte ih na službeno mjestu sakupljanja u vašoj blizini.

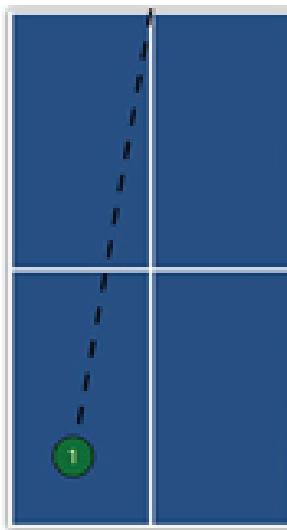
GEWO Table Tennis
Heidekoppel 26
24558 Henstedt-Ulzburg · Germany
Mail: info@gewo-tt.de

www.gewo-tt.com

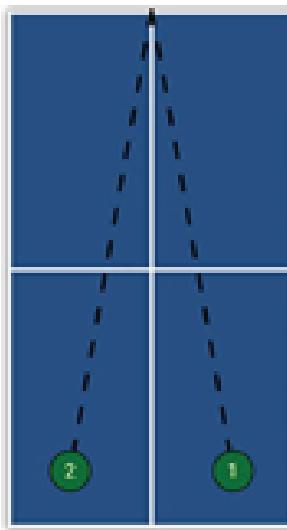




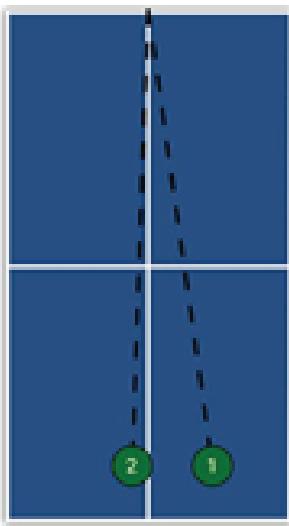
01. Topspin to FH



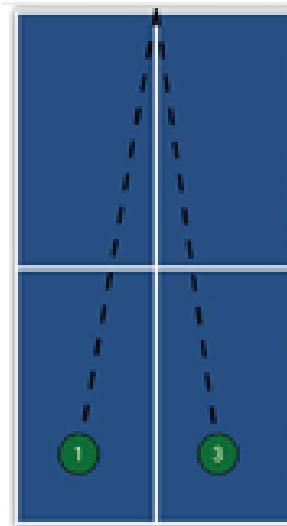
02. Topspin to BH



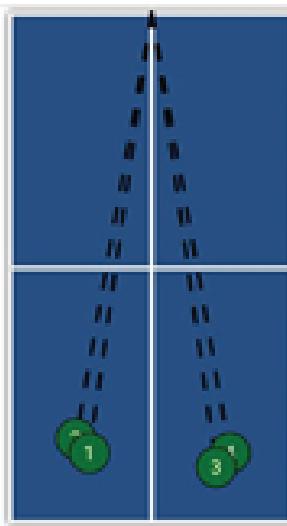
03. Topspin to FH / BH



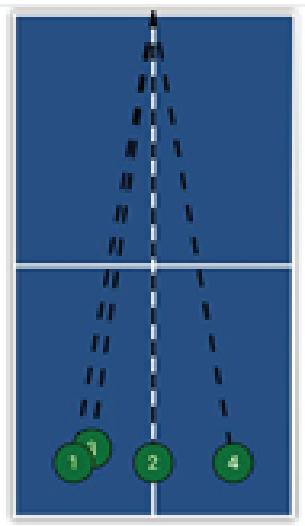
04. Topspin to FH,
Topspin to MID



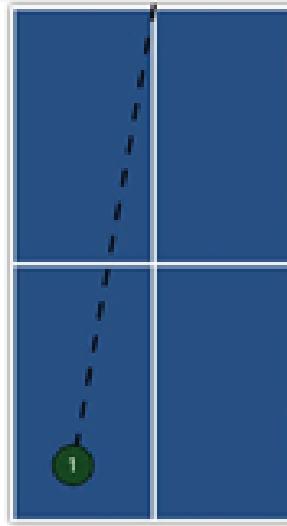
05. 2 Topspins to BH,
1 Topspin to FH



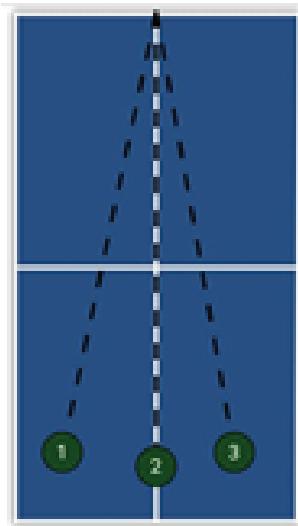
06. 2 Topspins to BH,
2 Topspins to FH



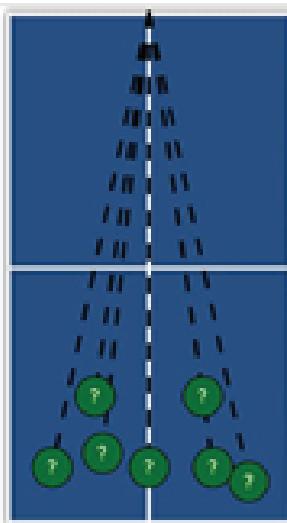
07. Topspins to BH,
Mid, BH, FH



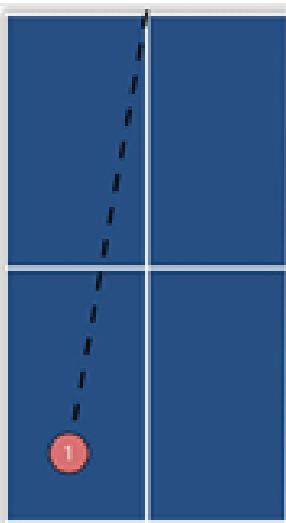
08. Heavy Topspin
to BH



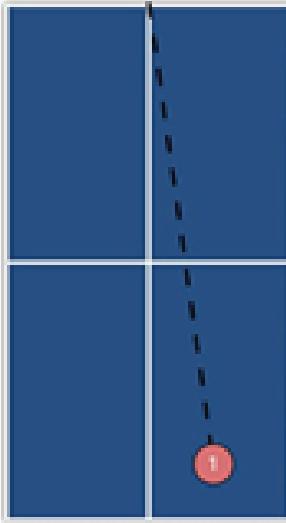
09. Heavy Topspin to
BH, Mid, FH



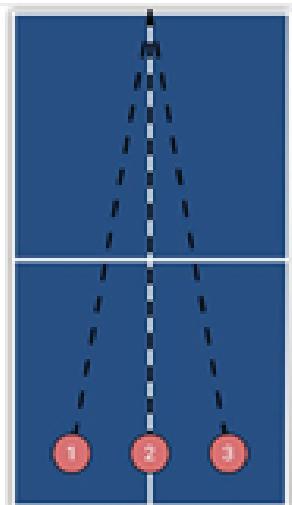
10. Topspin Random



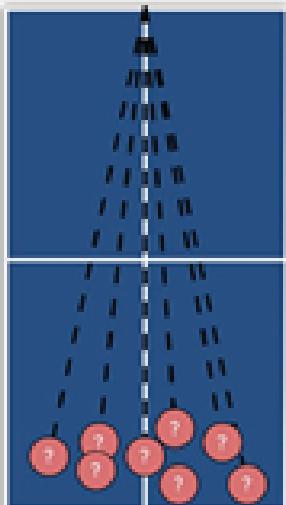
11. Backspin to BH



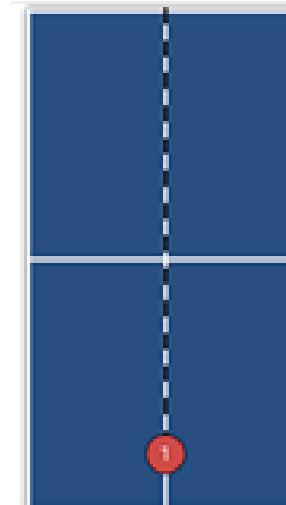
12. Backspin to FH



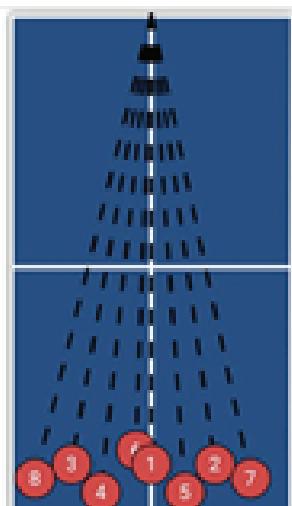
13. Backspin to
BH, Mid, FH



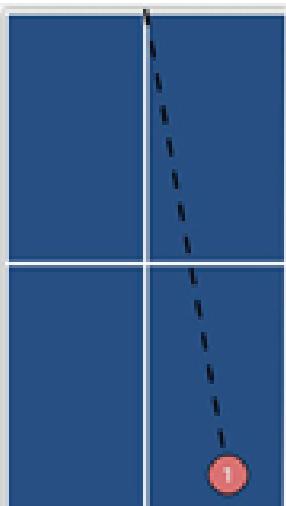
14. Backspin Random



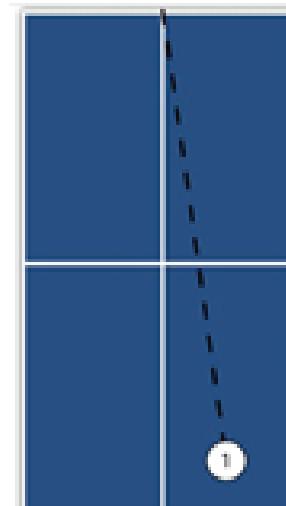
15. Heavy Backspin
to Mid



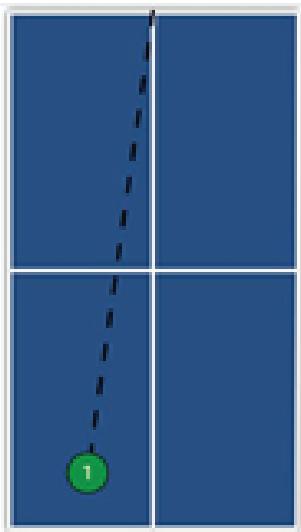
16. Heavy Backspin
Random



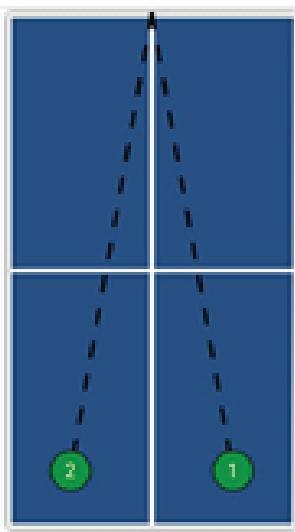
17. Backspin to
FH, Heavy Backspin to FH



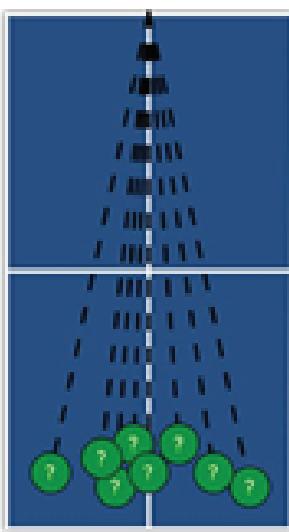
18. Nospin to FH



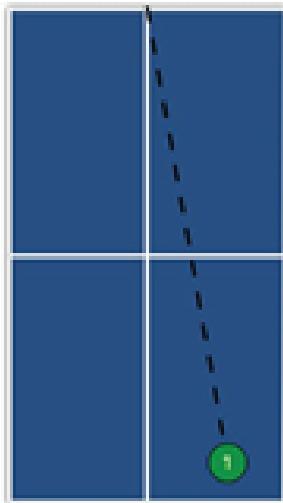
19. Smash to BH



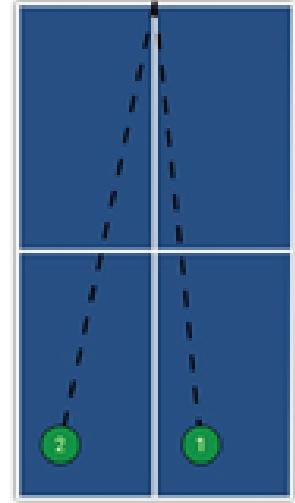
20. Smash to FH, BH



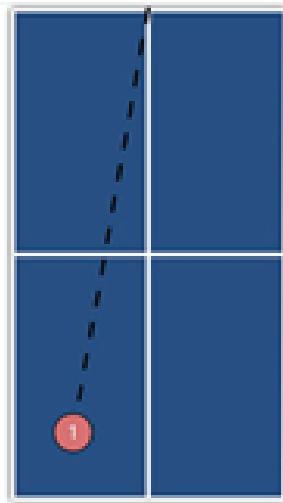
21. Smash Random



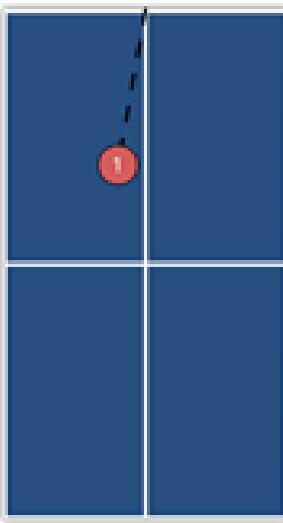
22. Topsin Lob to FH



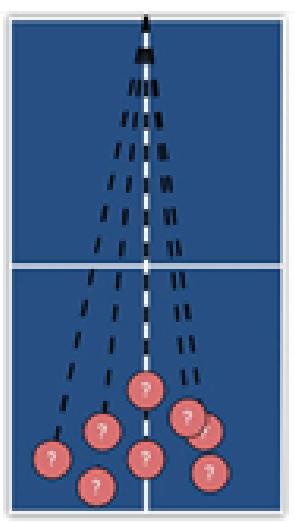
23. Topsin Lob
to FH, BH



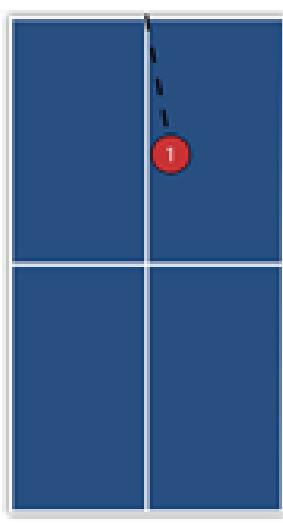
24. Backspin lob
to BH



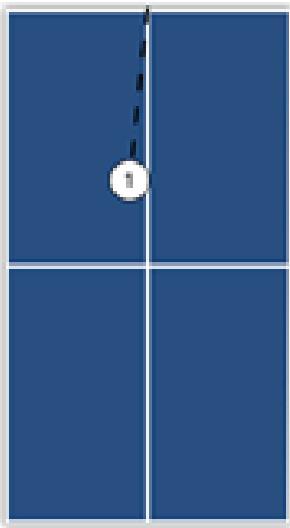
25. Backspin Serve
to BH



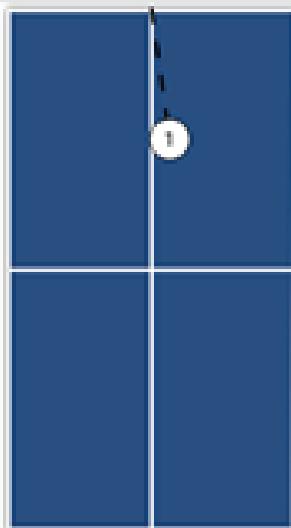
26. Backspin Lobs
Random



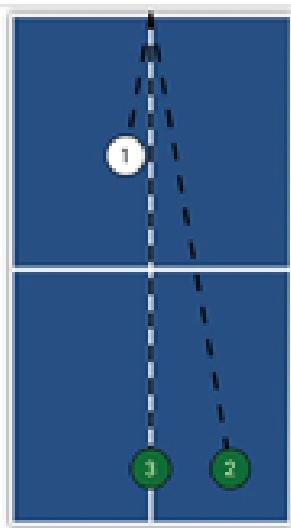
27. Right Sidespin Serve
to BH



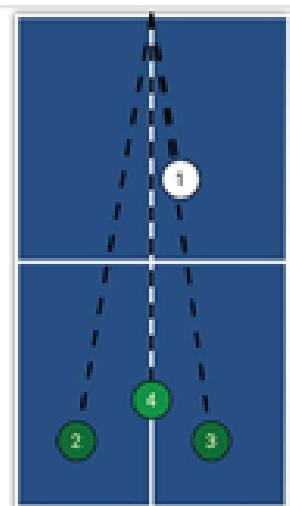
28. Left Sidespin Serve to BH



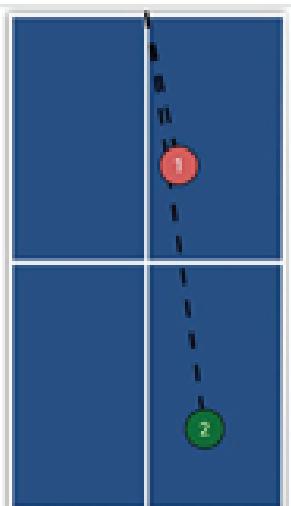
29. Deep Nospin Serve



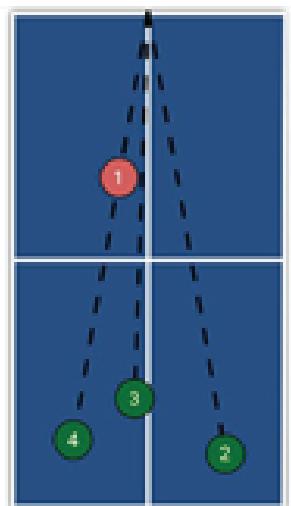
30. Nospin Serve to BH, Topspin to FH, Topspin to Mid



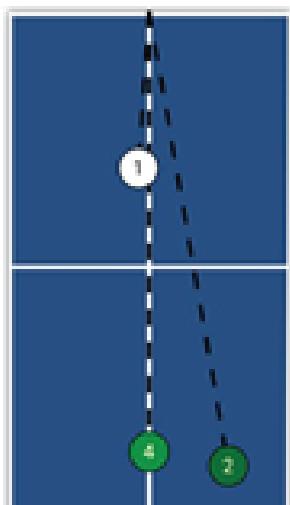
31. Nospin Serve to FH, Topspin to BH, Topspin to BH, Lob to Mid



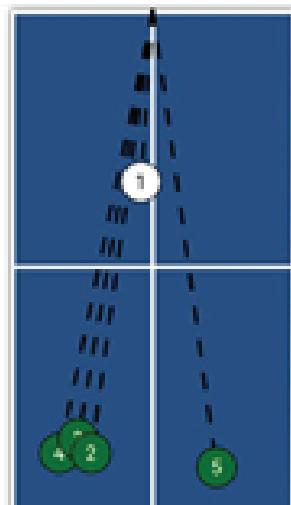
32. Backspin Serve to FH, Topspin to FH



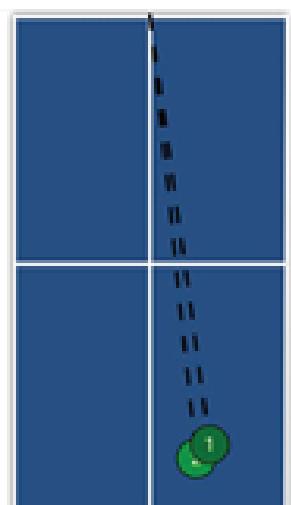
33. Backspin Serve to BH, Topspin to FH, Mid, Bh



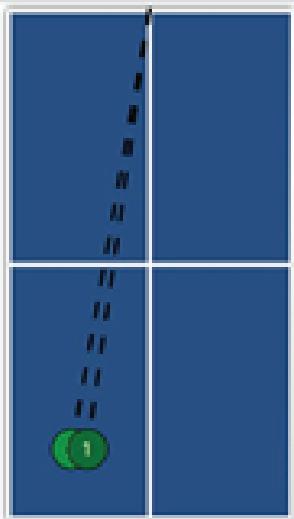
34. Right Sidespin Serve to BH, 2 Topspins to FH, 1 Lob to Mid



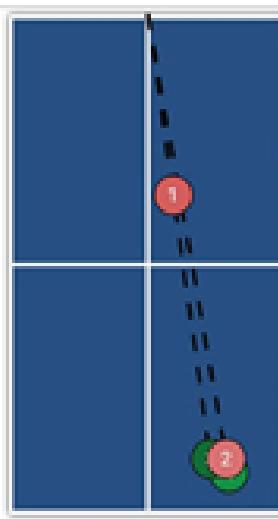
35. Left Sidespin Serve to FH, 3 Topspins to BH, 1 Topspin to FH



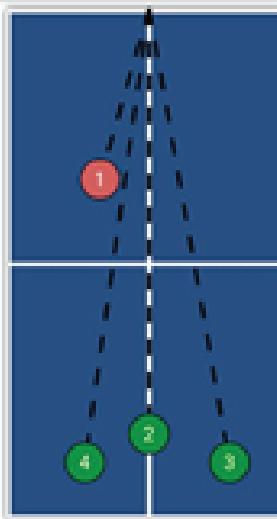
36. Topspin to FH, Smash to FH



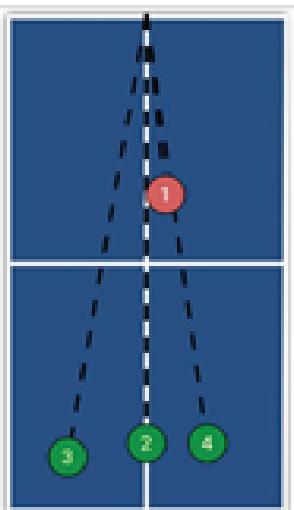
37. Topspin to BH,
Smash to BH



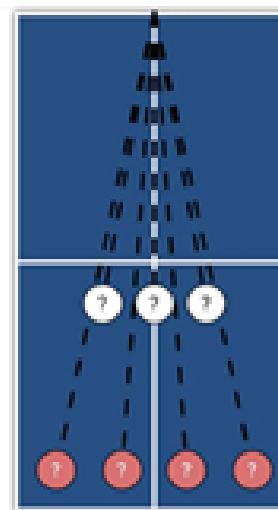
38. Backspin Serve to FH,
Backspin to FH,
Topspin to FH, L
ob to FH, Smash to FH



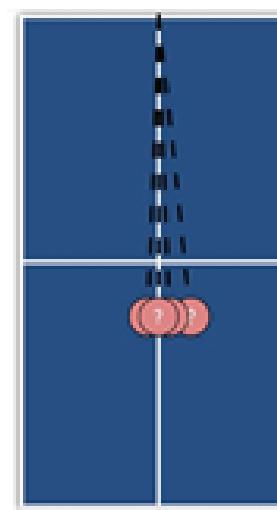
39. Backspin Serve to BH,
Lob to Mid, Smash to FH,
Lob to BH



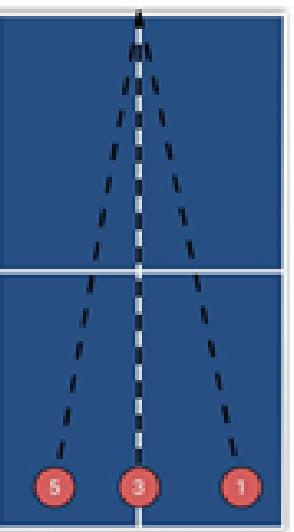
40. Backspin Serve to FH,
Lob to Mid, Smash to BH,
Lob to FH



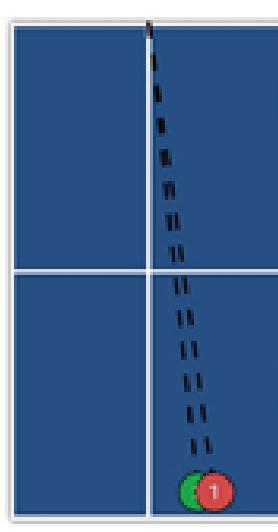
41. Backspin / No-Spin
Variety



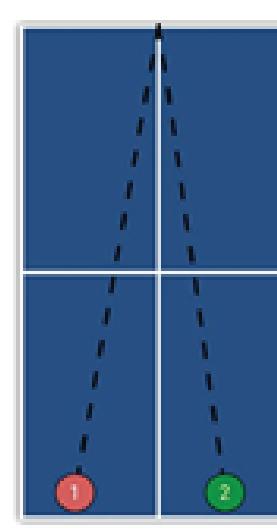
42. Backspin Floater



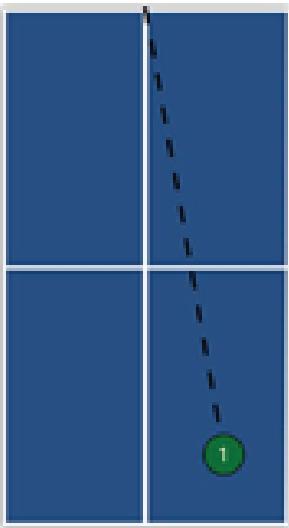
43. Backspin-Topsin
Transition Balls



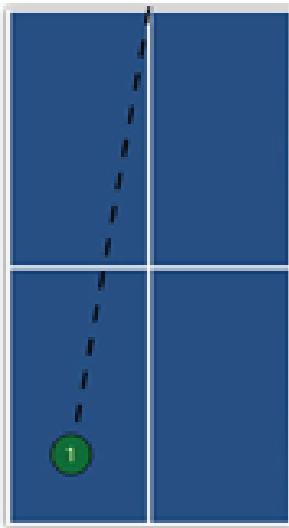
44. High Backspin / High
Topsin



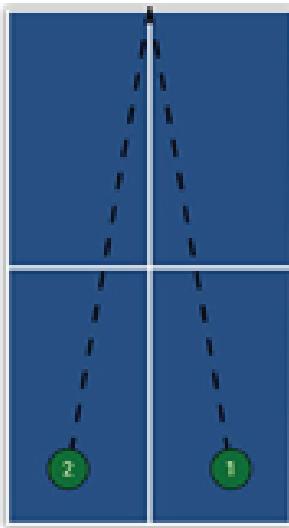
45. Two Ball
Combination



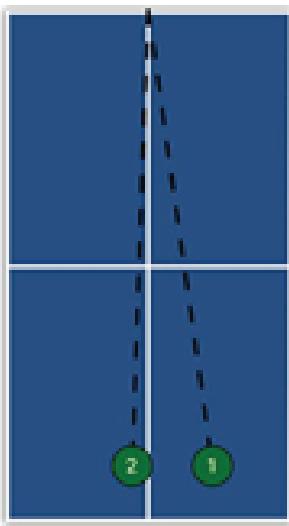
01. Topspin na FH



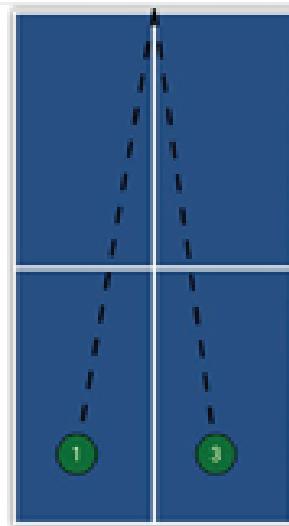
02. Topspin na BH



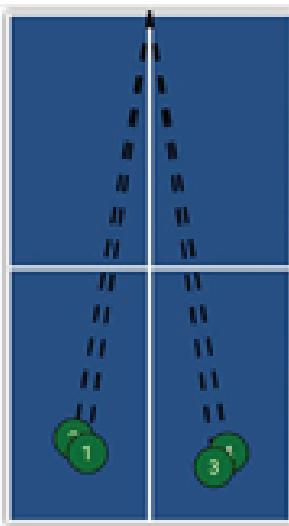
03. Topspin na FH / BH



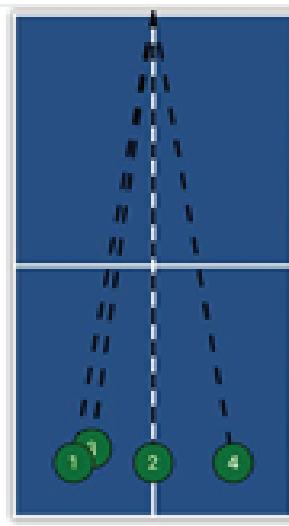
04. Topspin na FH,
Topspin na Sredinu



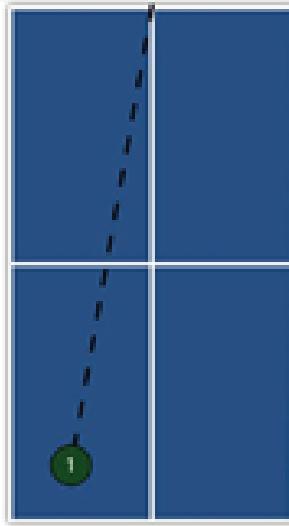
05. 2 Topspina na BH,
1 Topspin na FH



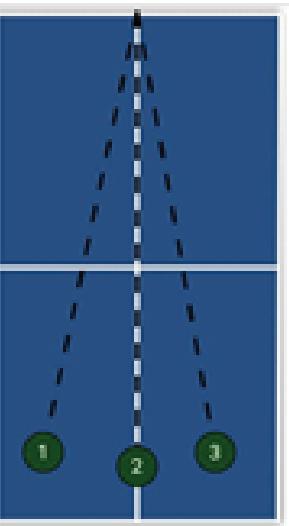
06. 2 Topspina na BH,
2 Topspina na FH



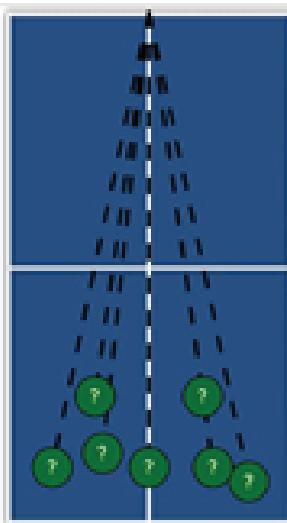
07. Topspina na BH,
Sredina, BH, FH



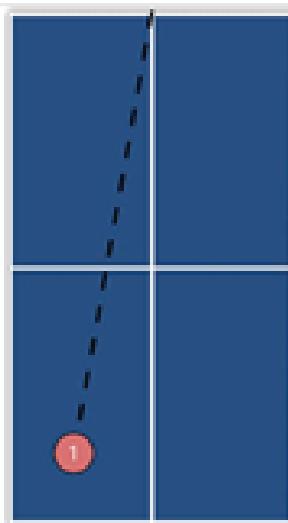
08. Jak Topspin
na BH



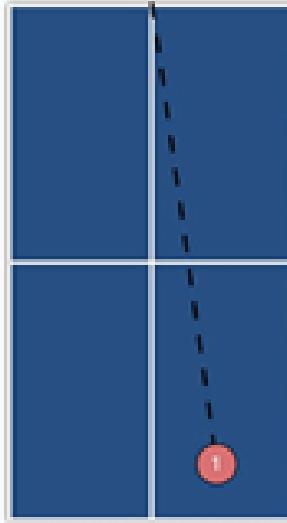
09. Jak Topspin to
BH, Sredina, FH



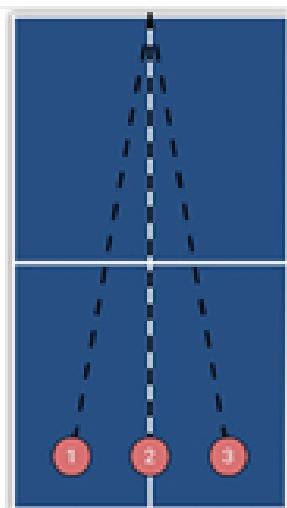
10. Nasumični Topspin



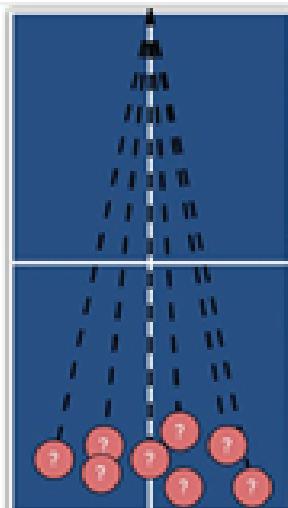
11. Backspin na BH



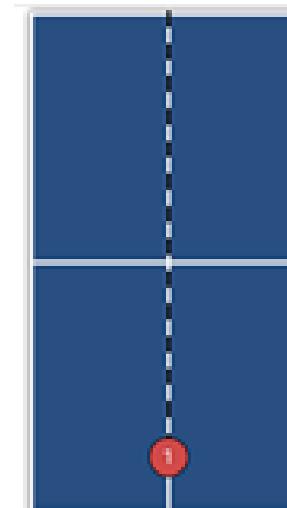
12. Backspin na FH



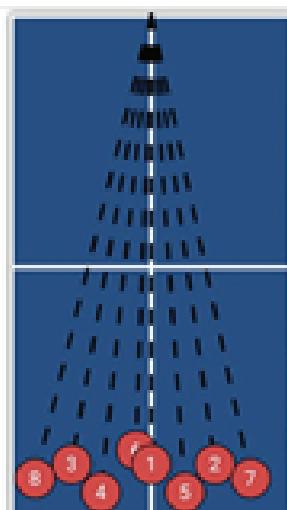
13. Backspin na BH, Sredina, FH



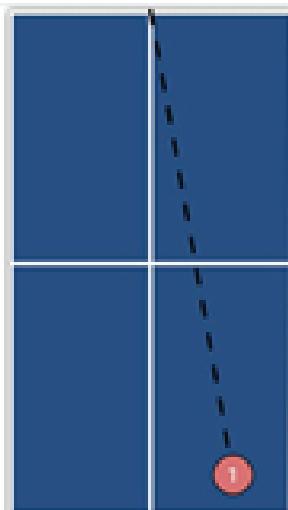
14. Nasumični Backspin



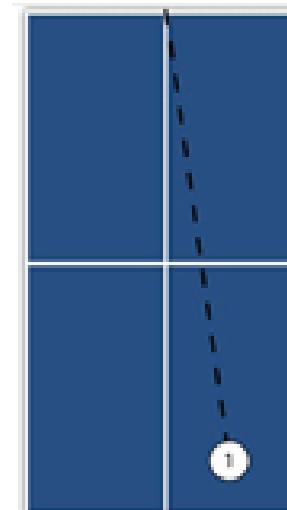
15. Jak Backspin na Sredinu



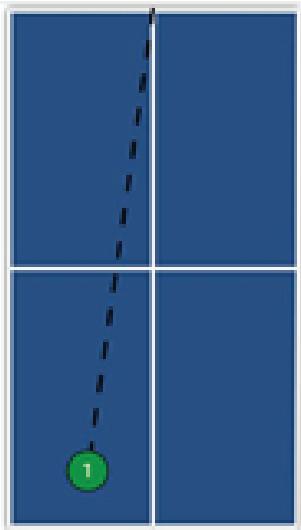
16. Jak nasumični Backspin



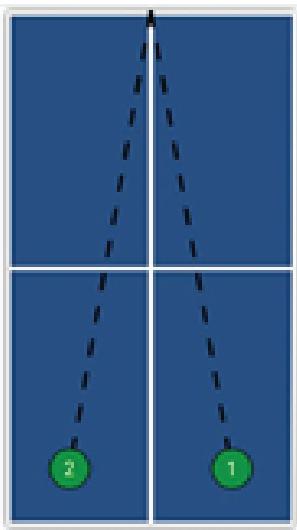
17. Backspin na FH, Jak Backspin na FH



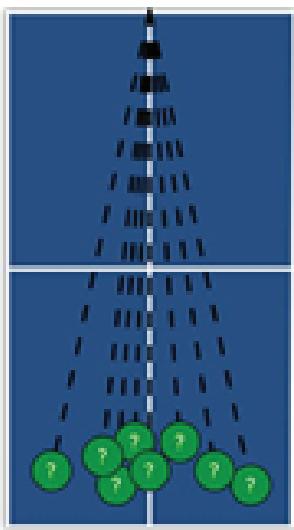
18. Nospin (ravna) na FH



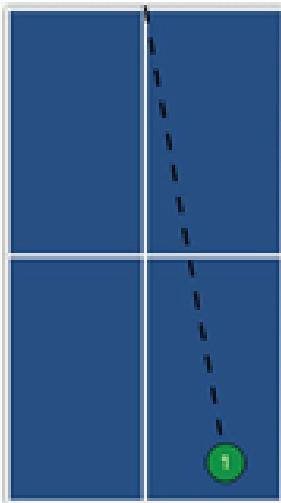
19. Smeč na BH



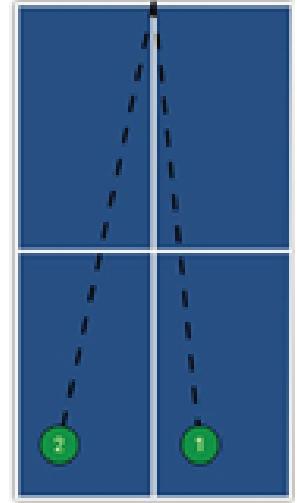
20. Smeč na FH, BH



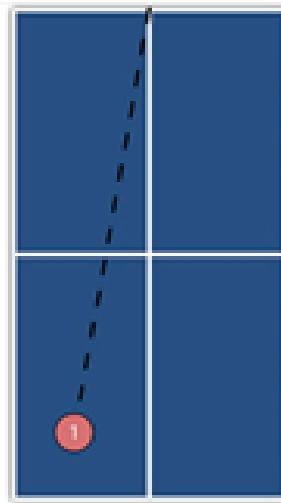
21. Nasumiční Smeč



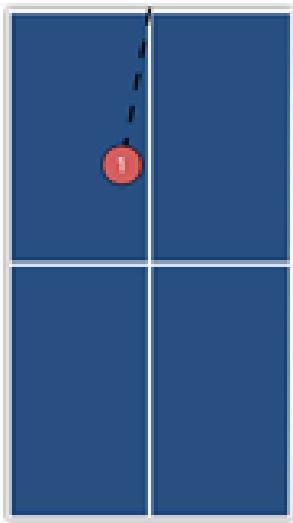
22. Topspin Lob na FH



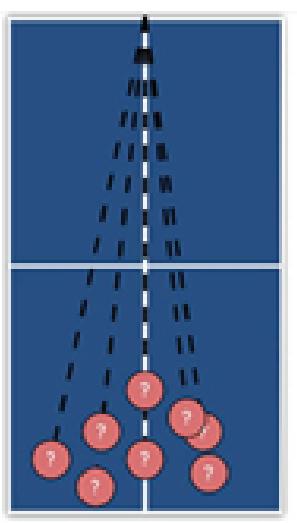
23. Topspin Lob
na FH, BH



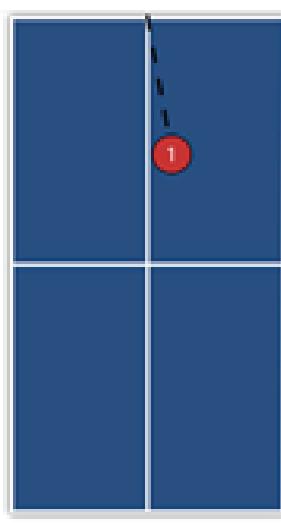
24. Backspin lob
na BH



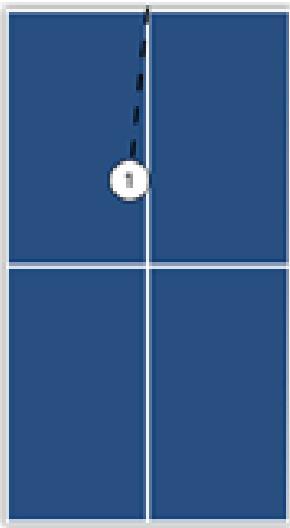
25. Servis sa Backspinom
na BH



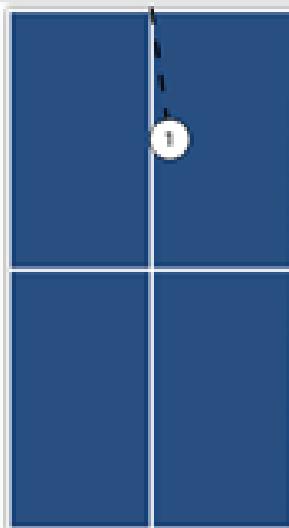
26. Nasumiční Backspin
Lobovi



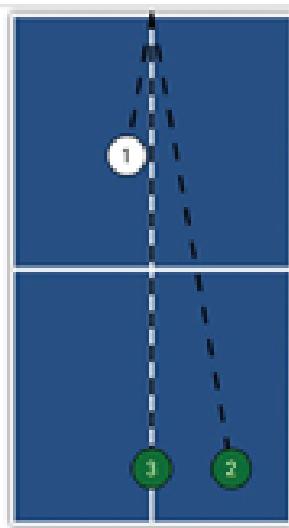
27. Servis sa desnim
bočnim Spinom na BH



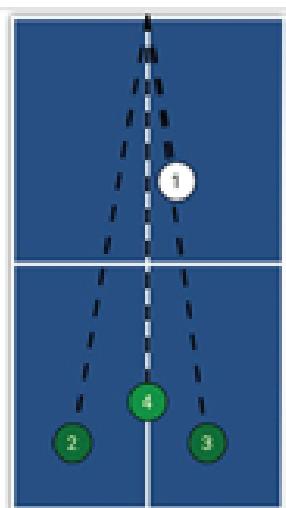
28. Servis sa levim
bočnim Spinom na BH



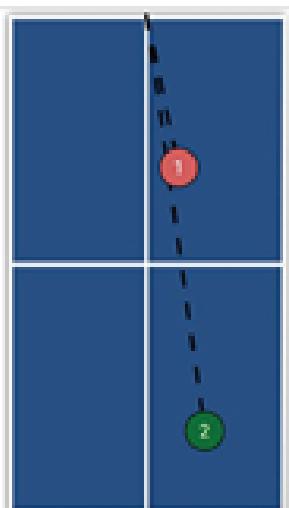
29. Dubok nospin (ravni)
servis



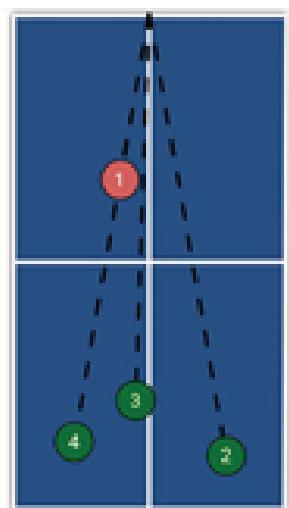
30. Servis Nospin (ravni)
na BH, Topspin na FH,
Topspin na Mid



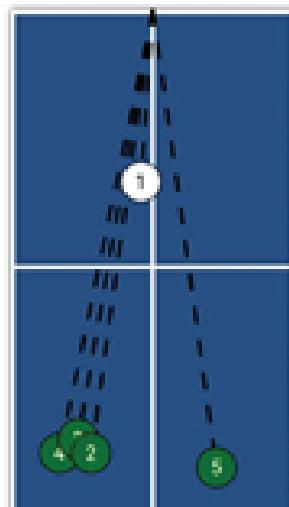
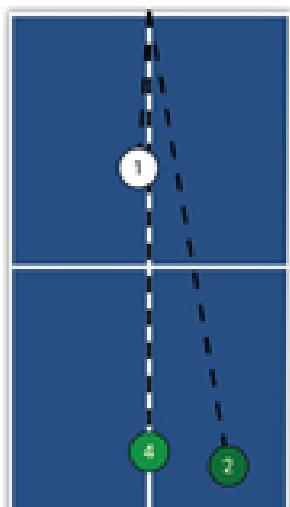
31. Servis Nospin (ravni)
na FH, Topspin na BH,
Topspin na BH,
Lob na Sredinu



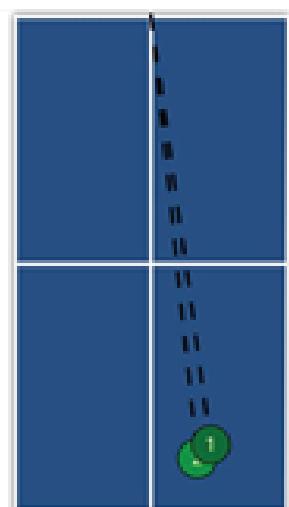
32. Backspin Servis na FH,
Topspin na FH



33. Backspin Servis na BH,
Topspin na FH, Sredina, BH

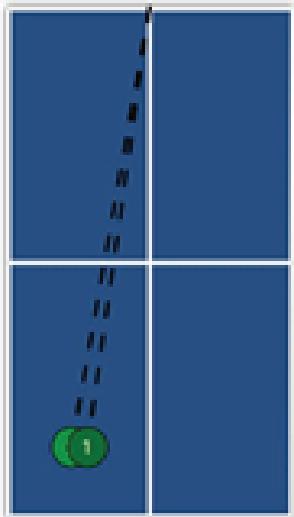


34. Desni Servis sa bočnim
Spinom na BH,
2 Topspina na FH,
1 Lob na Sredinu

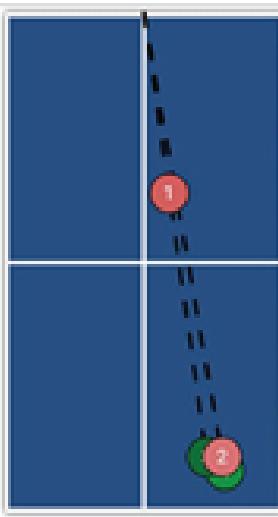


35. Levi servis sa bočnim spinom
na FH, 3 Topspins to BH,
1 Topspin to FH

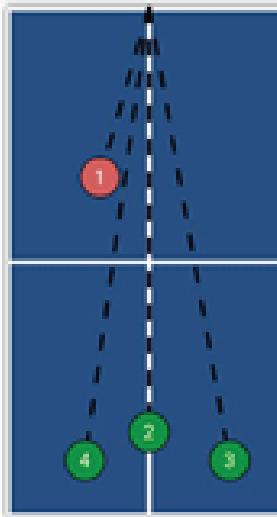
36. Topspin na FH,
Smeč na FH



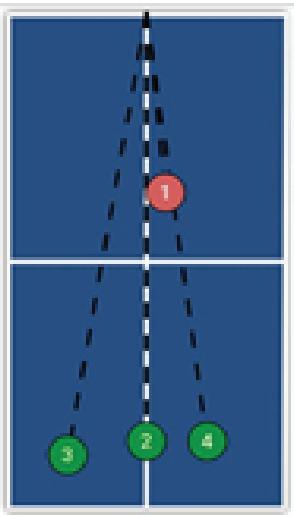
37. Topsin na BH,
Smeč na BH



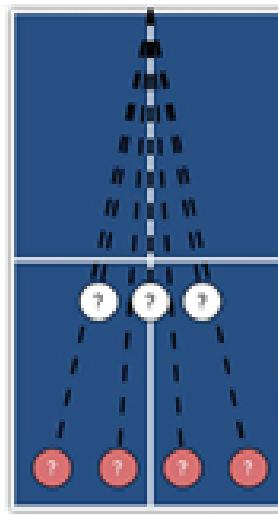
38. Backspin Servis na FH,
Backspin na FH,
Topsin na FH,
Lob na FH, Smeč na FH



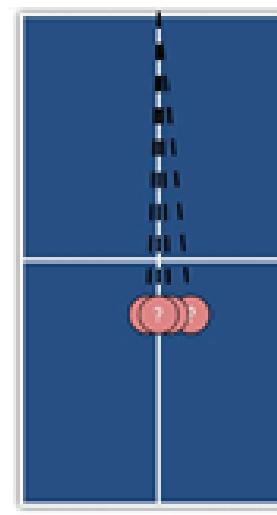
39. Backspin Servis na BH,
Lob na Sredinu, Smeč na FH,
Lob na BH



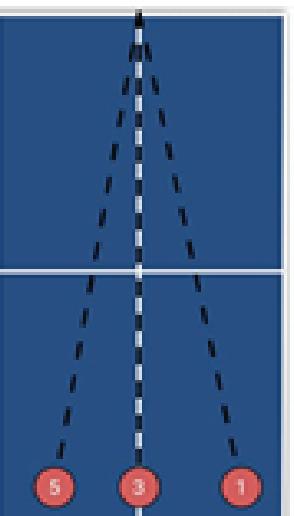
40. Backspin Servis na FH,
Lob na Sredinu, Smeč na BH,
Lob na FH



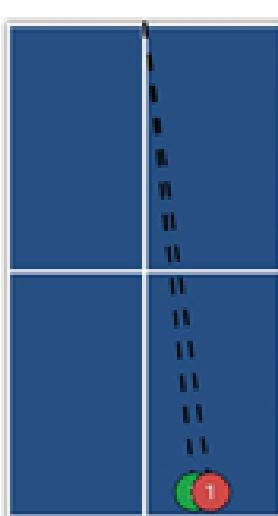
41. Varijacija
backspina / nospina



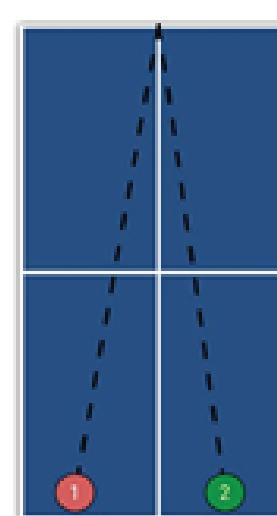
42. Backspin Floater
(plutajuća)



43. Lopte u tranziciji između
backspina i topspina.



44. Visoki backspin /
Visoki topspin



45. Kombinacija
dve lopte.