

Bedienungsanleitung

GEWO DELTA NEXXT

Tischtennisroboter



GEWO[®]
THE BETTER WAY TO PLAY

Features

- Hochmoderne 3-Rad-Ballführungstechnologie für jede Form von Spin
- Hartschaumräder mit spezieller Beschichtung für eine lange Haltbarkeit
- Speicherplatz für 99 Übungen, 40 vorprogrammierte Übungen
- Programmierbarer oder zufälliger Auswurf von Bällen mit unterschiedlichem Spin, Geschwindigkeit, Richtung und Flugbahn
- Spineinstellungen von leeren Bällen bis hin zur extremen Rotation (90 verschiedene Spinkombinationen)
- Natürliches Timing der Bälle innerhalb einer Übung dank IFC (Individual Frequency Control)
- Inklusive handlicher Fernbedienung zum Starten und Stoppen von Übungen
- Integriertes Fangnetz für eine einfache Ballrückführung
- Auswurfkopf lässt sich in 4 unterschiedlichen Höhen einstellen, um noch mehr Spielsituationen realistisch zu simulieren
- Leichter Transport dank geringem Gewicht von 6 kg
- 30 Monate Garantie (s. Abschnitt „Garantie“)

Wichtige Hinweise!

- Bitte lesen Sie dieses Benutzerhandbuch aufmerksam durch.
- Der Roboter darf nur an Stromversorgungen mit 100 V – 230 V angeschlossen werden.
- Die Räder rotieren mit hohem Tempo. Berühren Sie diese nicht während des Betriebs!
- Verwenden Sie den GEWO Delta Nexxt nur in trockenen Räumen.

Inhalt

1. Lieferumfang & Aufbau	4
2. Betrieb	6
Das Controlboard	6
Anpassen der Kopfhöhe	8
Starten und Zentrieren des Roboters	8
Balleinstellungen – Platzierung, Flugkurve, Geschwindigkeit, Spin und IFC	8
Speichermodus	10
Zufallsfunktionen – TYPE & PLACE	10
CYCLE-Funktion	11
Gruppierungen	12
Fernbedienung – Pairing, Bedienung und Batteriewechsel.....	13
3. Abbau	14
4. Übungen	15
5. Wartung und Reparatur	19
Vorsichtsmaßnahmen	19
Ballstau	19
Überprüfung und Anpassung der Räder	20
Austausch der Räder	20
Sonstige Wartungen	21
6. Technische Daten	22
7. Garantie	22
8. Informationen zur Entsorgung	22

1. Lieferumfang & Aufbau

Lieferumfang

Roboter inkl. Netzaufbau, Stromkabel und Netzteil (Input: 100~240 V, Output: 24 V), Fernbedienung, GEWO Alpha Next Controlboard

Weitere Teile im Lieferumfang: Inbusschlüssel (2 und 4 mm) für Auswurfscheiben, Einpassstück für Auswurfräder, Ersatzgummiringe für Ballfangnetz, Klettstreifen, weißer Ersatzstahlstreifen für die Deflektorplatte, Tischhalterung für das Controlboard

Aufbau



1. Platzieren Sie den Roboter auf der Tischtennisplatte und klappen Sie beide Seiten des Netzes nach unten, bis diese auf etwa 45° einrasten (*Bild 1*). Drehen Sie dann die Haltehaken bis auf etwa 20 cm Abstand heraus (*Bild 2*).



2. Lösen Sie die Feststellschraube hinter dem Ballrohr vorsichtig (*Bild 3*), während Sie den Kopf mit der anderen Hand festhalten und drehen Sie den Kopf um 180°, sodass der Auswurf genau Richtung Mittel­linie zeigt (*Bild 4*). Ziehen Sie den Kopf dabei so nach oben heraus, bis der dritte Ring leicht oberhalb des Führungsrohres zu sehen ist. Drehen Sie dann die Feststellschraube wieder fest, um die Höhe zu fixieren.

⚠ ACHTUNG: Ziehen Sie die Schraube nicht zu fest, ansonsten kann es zu Beschädigungen an der Röhre kommen.

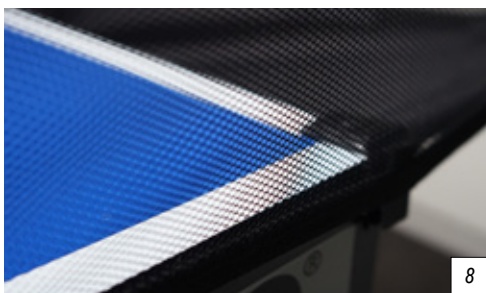
3. Heben Sie den Roboter nun mit beiden Händen hoch und winkeln Sie ihn leicht an, sodass die Haltehaken unter die Tischzarge geführt werden können. Führen Sie den Roboter bis zur Tischkante und setzen Sie ihn dann vorsichtig ab (*Bild 5*). Verbinden Sie das Kabel des Auswurfkopfes mit der Schnittstelle der Basis (*Bild 6*).



! **ACHTUNG:** Die GEWO Delta Nexxt Roboter sind auf Tische mit 25 mm Oberfläche voreingestellt. Um auch bei dünneren Oberflächen einen guten Halt und einen sauberen Ballauswurf zu gewährleisten, sind die Haltehaken an ihrem oberen Ende mit einer Höhenverstellung versehen. Drehen Sie bei Bedarf die Verstellköpfe so weit nach oben, dass die Differenz der Oberfläche gegenüber den 25 mm der Standard-einstellung ausgeglichen wird.

i **TIPP:** Bei Bedarf können Sie das längste der mitgelieferten Klettbinden an der Rückseite der Tisch-oberfläche anbringen, um den Roboterkopf zusätzlich am Tisch zu fixieren.

4. Falten Sie nun das Ballfangnetz komplett herunter.



5. Ziehen Sie die seitlichen Ballfangnetze entlang der seitlichen Tischkante zu Ihrem Netz. Führen Sie die Gummischlinge zunächst unter der Netzgarnitur (*Bild 7*) hindurch und befestigen Sie die Gummischlinge anschließend an der Stellschraube des jeweiligen Netzpfostens.

6. Bringen Sie anschließend die Eckkappen an den Tischkanten an und verbinden Sie den Klettverschlussstreifen des Netzes mit dem der jeweiligen Halterung an den Tischecken, um für zusätzliche Stabilität zu sorgen (*Bild 8*).

i **TIPP:** Bei Bedarf können die beiden kurzen Klettstreifen zusätzlich auf den Eckkappen angebracht werden, um dem Netz noch mehr Halt zu geben.



9

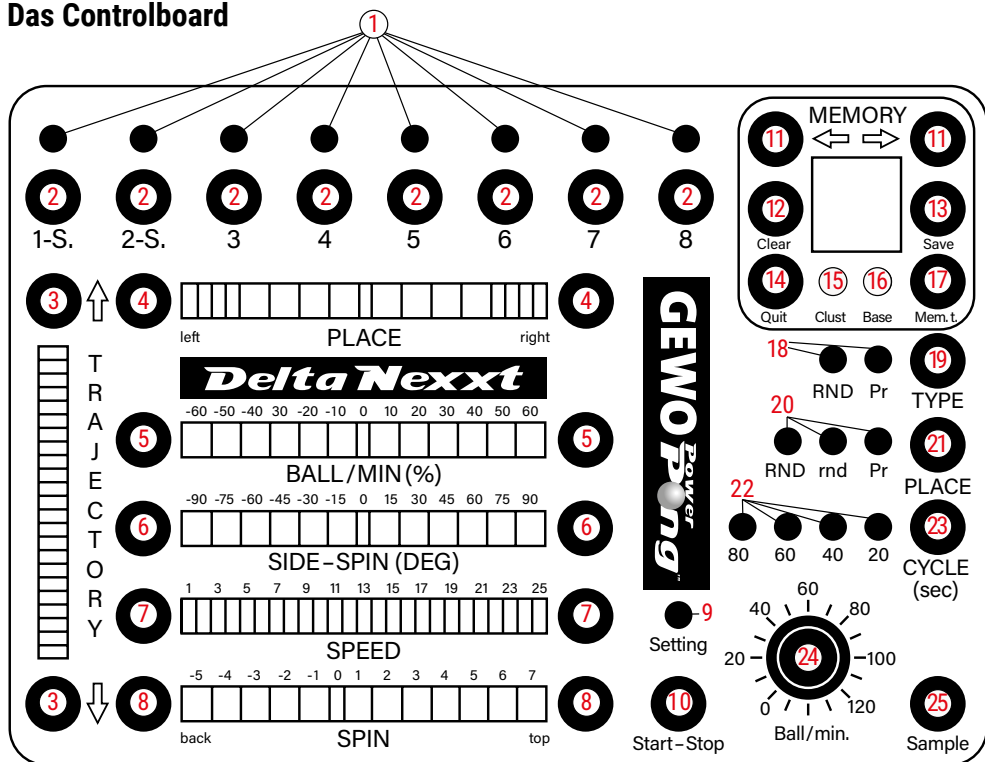


10

7. Schließen Sie das Netzteil an Ihr Stromnetz an und verbinden Sie den Stecker mit dem Anschluss an der Seite Ihres Roboters (Bild 9).
8. Verbinden Sie die Controlbox mit Hilfe des Verbindungskabels mit Ihrem Roboter. Nun können Sie die Tischhalterung an einer geeigneten Stelle an Ihren Tisch klemmen und die Controlbox dort einhängen.
9. Füllen Sie mindestens 50 saubere Tischtennisbälle in den Ballauffangbereich (Bild 10), bevor Sie mit dem Spielen beginnen.

2. Betrieb

Das Controlboard



- ① **Ball LEDs:** Eine blinkende LED zeigt an, welcher Ball gerade ausgewählt ist. Dauerhaft leuchtende LEDs zeigen an, dass für die ausgewählte Übung ein entsprechender Ball an dem Platz programmiert ist.
- ② **Ball-Tasten:** Mit den Ball-Tasten kann der gewünschte Ball ausgewählt werden, es können neue Bälle durch Drücken einer Ball-Taste, zu der die entsprechende Ball LED nicht leuchtet hinzugefügt werden. Durch längeres Drücken eines programmierten Balles kann dieser gelöscht werden. Durch längeres Drücken der 1. und der 8. Ball-Taste können alle Bälle einer Übung gelöscht werden.
- ③ **Flughöhe-Tasten:** Passen die Höhe des Ballauswurfs für einen Ball an.
- ④ **Place-Tasten:** Passen die Platzierung des Ballauswurfs nach links bzw. rechts für einen Ball an.
- ⑤ **Ball/Min (%)-Tasten:** Regeln die **Individual Frequency Control (IFC)**. Über diese Tasten kann dafür gesorgt werden, dass einzelne Bälle innerhalb einer Übung etwas früher oder später ausgeworfen werden.
- ⑥ **Side-Spin (DEG)-Tasten:** Passen den Sidespin für einen Ball an.
- ⑦ **Speed-Tasten:** Passen die Geschwindigkeit für einen Ball an.
- ⑧ **Spin-Tasten:** Fügen dem Ball Topspin bzw. Unterschnitt hinzu.
- ⑨ **Setting-LED:** Zeigt an, ob sich der Roboter im Einstellungsmodus oder im Spielmodus befindet.
- ⑩ **Start-Stop-Taste:** Startet den Ballauswurf des Roboters. Mit nochmaligem Drücken wird der Auswurf wieder gestoppt.
- ⑪ **Auswahltasten für den Speicher:** Mit den Auswahltasten lassen sich im Basis-Speicher und im Cluster-Speicher Übungen auswählen.
- ⑫ **Clear-Taste:** Löscht die aktive Übung aus dem Basisspeicher, bzw. den aktuellen Cluster aus dem Cluster-Speicher.
- ⑬ **Save-Taste:** Speichert Änderungen in einer Übung oder in einem Cluster.
- ⑭ **Quit-Taste:** Verlässt das aktuell ausgewählte Speichersystem.
- ⑮ **Clust.-LED:** Zeigt an, ob der Cluster-Speicher gerade aktiv ist.
- ⑯ **Base-LED:** Zeigt an, ob der Basis-Speicher gerade aktiv ist.
- ⑰ **Mem. T.-Taste:** Öffnet den Basis- bzw. Cluster-Speicher und sorgt dafür, dass Übungen vom Basis-Speicher in ein Cluster übertragen werden können.
- ⑱ **TYPE-LEDs:** Zeigen an, welche TYPE-Einstellung aktiv ist.
- ⑲ **TYPE-Taste:** Aktiviert den TYPE „RND“ Modus, in dem Bälle einer Übung mit zufälliger Platzierung ausgeworfen werden.
- ⑳ **PLACE-LEDs:** Zeigen an, welche PLACE-Einstellung aktiv ist.
- ㉑ **PLACE-Taste:** Aktiviert den PLACE „rnd“, sowie den PLACE „RND“-Modus, sodass Bälle einer Übung gestreut und/oder in einer zufälligen Reihenfolge ausgeworfen werden.
- ㉒ **CYCLE-LEDs:** Zeigen an, welche Einstellung für den CYCLE-Modus ausgewählt wurde.
- ㉓ **CYCLE-Taste:** Aktiviert das Intervalltraining.
- ㉔ **Ball/min.-Regler:** Passt die Ballauswurfgeschwindigkeit des Roboters an.
- ㉕ **Sample-Taste:** Wirft einen Probestab mit den aktuell ausgewählten Einstellungen aus.

Anpassen der Kopfhöhe

Um das reale Spiel so gut wie möglich zu simulieren, bieten die Roboter der GEWO Power Pong Nexxt Serie die Möglichkeit, die Kopfhöhe anzupassen. Halten Sie dafür die Ballröhre mit einer Hand gut fest und lösen Sie die große schwarze Feststellschraube mit der anderen Hand. Danach lässt sich die Röhre durch leichtes Schieben oder Ziehen auf eine andere Höhe bringen.



Stellen Sie für die Auswahl einer anderen Höhe sicher, dass einer der silbernen Ringe am Übergang der unteren Röhre leicht sichtbar ist (Bild 11), bevor Sie die Schraube wieder festziehen.

⚠ ACHTUNG: Ziehen Sie die Schraube nicht zu fest, ansonsten kann es zu Beschädigungen an der Röhre kommen. Drehen Sie die Schraube ausschließlich an den 4 markierten Positionen fest. Eine falsche Kopfhöhe kann zu Ballblockaden, fehlerhaften Auswürfen oder anderweitigen Problemen führen.

Starten und Zentrieren des Roboters

Sobald das Controlboard mit dem Strom verbunden ist, sollte die „Ball 1“-LED (1) anfangen zu blinken. Wenn Sie den „Ball/min“-Regler (24) nun höher drehen, fängt der GEWO Nexxt Roboter direkt an, Bälle zum Auswurfkopf zu ziehen. Die Ballauswurfgeschwindigkeit lässt sich zwischen 0 und 120 Bällen pro Minute einstellen und selbst während des Spielens anpassen. Über die „Start-Stop-Taste“ (10) können Sie dies jederzeit unterbrechen und wieder neustarten.

Die ersten ausgespielten Bälle sollten entlang der Mittellinie ausgeworfen werden. Falls die Bälle nicht auf oder nahe der Mittellinie des Tisches landen, stoppen Sie die Übung, lösen Sie die schwarze Feststellschraube am Rohr des Roboterkopfes und drehen Sie den Kopf vorsichtig in die erforderliche Richtung. Ziehen Sie nun die Feststellschraube wieder fest und wiederholen Sie die Schritte, bis die Bälle möglichst nahe der Mittellinie landen.

⚠ ACHTUNG: Wenn der Roboter vor dem Spielen nicht richtig zentriert wurde, ist es möglich, dass bei manchen Übungen Bälle nicht auf dem Tisch landen!

Balleinstellungen – Platzierung, Flugkurve, Geschwindigkeit, Spin und IFC

Wenn Sie einen Ball anpassen wollen, wählen Sie den Ball zunächst durch ein Drücken des jeweiligen Knopfes (2) aus. Wenn Sie einen Ball ausgewählt haben, fängt die entsprechende LED (1) an zu leuchten und die jeweils ausgewählten Balleinstellungen werden sichtbar.

Nun können Sie 6 unterschiedliche Einstellungen für Ihren Ball vornehmen:

Die Platzierung des Balles lässt sich über die beiden Tasten left und right (4) an der „Place“-Anzeige anpassen.

Die „Flugbahn“ lässt sich über den Regler (3) auf der linken Seite verändern. Um die Flugkurve zu erhöhen oder zu verringern, halte die jeweilige Taste (3) gedrückt. Je weiter unten die „Flugbahn“ angezeigt wird,

desto flacher die Flugkurve. Besonders niedrige Einstellungen eignen sich für Aufschläge.

Mit dem „**Speed**“-**Regler** (7) lässt sich die Geschwindigkeit des Balles anpassen. Dafür stehen die Werte von 1 (sehr langsam) bis 25 (sehr schnell) zur Verfügung. Die Kombination aus Trajectory und Speed ist maßgeblich für die Länge des ausgeworfenen Balles.

Mit „**Spin**“ (8) lässt sich der Unter- bzw. Überschnitt des Balles einstellen. Dabei entspricht die Einstellung 0 keinem Spin, -5 erzeugt starken Unterschnitt und 7 erzeugt starken Topspin.

Durch „**Sidespin**“ (6) wird den ausgeworfenen Bällen Sidespin hinzugefügt. Hier entspricht die Einstellung 0 wieder keinem Spin. Die negativen Werte von -90 (sehr stark) bis -15 (leicht) entsprechen dabei linkem Sidespin, während die positiven Werte von 15 (leicht) bis 90 (sehr stark) rechtem Sidespin entsprechen.

Mit dem „**Ball/Min (%)**“-**Regler** (5) lässt sich die **IFC** (Individual Frequency Control) steuern. Ist diese Einstellung auf 0 gesetzt, wird der ausgewählte Ball genau im eingestellten Tempo der Übung ausgeworfen. Positive Werte sorgen dafür, dass der Ball etwas früher ausgeworfen wird. Durch einen negativen Wert kann dem ausgewählten Ball eine Verzögerung hinzugefügt werden.

Wenn mit Hilfe der verschiedenen Regler ein Ball eingestellt wurde, lassen sich die getroffenen Einstellungen mit der „**Sample**“-**Taste** (25) ganz unten rechts testen. Wenn Sie auf den „**Sample-Button**“ (25) tippen, wirft der Roboter einmalig genau den ausgewählten Ball aus, sodass Sie prüfen können, ob der eingestellte Ball tatsächlich Ihren Vorstellungen entspricht.

Um mit exakt den ausgewählten Einstellungen einen neuen Ball in der Übung anzulegen, müssen Sie nur oben die nächste „**Ball**“-**Taste** (2) drücken. Es bietet sich daher an, für den ersten Ball schon alle gewünschten Einstellungen vorzunehmen. Häufig ist es möglich die weiteren Bälle dann nur in der Platzierung anzupassen, um eine geeignete Übung zu erstellen.

Die ersten beiden Bälle lassen sich nicht nur als gewöhnlicher Ball, sondern auch als Aufschlag einstellen. Drücken Sie dafür die jeweilige „**Ball**“-**Taste** (2) zweimal schnell an. Wenn die dazugehörige „**Ball**“-**LED** (1) grün aufleuchtet, ist der Ball als Aufschlag eingestellt, leuchtet sie gelb, handelt es sich um einen gewöhnlichen Ball. Einen Ball als Aufschlag einzustellen, hat den Vorteil, dass dem Aufschlag eine kurze Pause zugeteilt wird. Sie haben folgende Möglichkeiten Aufschläge einzustellen:

- Ball 1 als Aufschlag: Jede Ausführung startet mit dem Aufschlag.
- Ball 2 als Aufschlag: Nur die erste Ausführung startet mit dem Aufschlag.
- Ball 1 und Ball 2 als Aufschlag: Der Roboter wählt zufällig einen Aufschlag aus.

i **TIPP:** Bei sehr langsamen Aufschlägen sollte der „**Ball/Min (%)**“-**Regler** verwendet werden, damit der zweite Ball nicht gespielt wird, während der Aufschlag noch retourniert wird.

Wenn ein Ball aus einer Übung gelöscht werden soll, halten Sie die entsprechende „**Ball**“-**Taste** (2) gedrückt, bis die LED nicht mehr leuchtet. Diese Funktion sollte nur dann genutzt werden, wenn ein Ball nicht mehr gebraucht wird. Ein gelöschter Ball lässt sich nachträglich nicht mehr wiederherstellen.

Speichermodus

Speichern von Übungen

Um den Basisspeicher Ihres Controlboards zu öffnen, drücken Sie die „**Mem.T**“-Taste (17). Jetzt sollte als erstes der Speicherplatz „01“ angezeigt werden und die „**Base**“-LED (16) leuchten (Bild 12). Speicherplätze, die noch nicht belegt sind, blinken auf. Wenn schon eine Übung gespeichert ist, dann blinkt die Zahl nicht. Um die aktuell ausgewählte Übung an einem Speicherplatz zu sichern, wählen Sie mithilfe der **Auswahltasten** (11) einen blinkenden Speicherplatz aus und drücken Sie die „**Save**“-Taste (13). Um eine bereits eingespeicherte Übung zu löschen, wählen Sie die Übung aus und halten Sie die „**Clear**“-Taste (12).



Bearbeiten und Abspielen von gespeicherten Übungen

Um auf eine gespeicherte Übung zuzugreifen, öffnen Sie mit der „**Mem.T**“-Taste (17) zunächst Ihren Basisspeicher. Jetzt können Sie über die **Auswahltasten** (11) Ihre gewünschte Übung auswählen und Sie dann mit der „**Start-Stop**“-Taste (10) starten. Sie können jetzt auch Anpassungen an der ausgewählten Übung vornehmen.

! **ACHTUNG:** Änderungen an eingespeicherten Übungen müssen nochmals auf dem gleichen Speicherplatz gesichert werden, ansonsten gehen Sie verloren.

i **TIPP:** Auf den Speicherplätzen 60 bis 99 befinden sich die 40 voreingespeicherten Übungen.

Zufallsfunktionen – TYPE & PLACE

Der GEWO Delta Next stellt Ihnen verschiedene Zufallsfunktionen zur Auswahl.

1. **PLACE „rnd“:** Durch Tippen auf die „**PLACE**“-Taste (21), bis ausschließlich die „**rnd**“-LED leuchtet (Bild 13), wird der Streu-Modus aktiviert.

Bei dieser Funktion können die Bälle der ausgewählten Übung in einem Umkreis von 20 cm um den eigentlich eingestellten Ball variieren. Diese Funktion bietet den entscheidenden Vorteil, dass ein realistisches Spiel besser simuliert werden kann. In der tatsächlichen Spielsituation kommen Bälle nicht immer präzise zurück. Die Streufunktion kann auch schon bei Übungen, die nur aus einem Ball bestehen, ausgewählt werden.



2. **PLACE „RND“:** Durch Drücken auf die

„**PLACE**“-Taste (21), bis ausschließlich die „**RND**“-LED leuchtet (Bild 14), wird der Zufallsmodus aktiviert,



bei dem die eingestellten Bälle der ausgewählten Übung in zufälliger Reihenfolge ausgeworfen werden. So lassen sich unregelmäßige Übungen erzeugen, mit denen man die Reaktionen verbessern kann. Für diese Funktion ist es notwendig, dass die ausgewählte Übung aus mehr als nur einem Ball besteht.

3. **PLACE „RND“ & „rnd“:** Wenn beide LEDs (20) aufleuchten (Bild 15), dann wird die ausgewählte Übung sowohl in zufälliger Reihenfolge ausgespielt, als auch werden die Bälle in einem 20cm Durchmesser gestreut. Auch diese Funktion ist nur bei Übungen mit mindestens zwei Bällen möglich.



4. **TYPE „RND“:** Wenn der TYPE Random-Modus aktiviert ist (Bild 16), werden die Spin, Speed und Flugbahneinstellungen der Übung beibehalten. Die Platzierung wird allerdings für jeden gespielten Ball zufällig generiert.



⚠ ACHTUNG: Bitte beachten Sie, dass Zufalls-einstellungen nicht gespeichert werden können. Wenn Sie Ihre gespeicherten Übungen in einem beliebigen Zufallsmodus starten wollen, müssen Sie jedes Mal die gewünschte Zufalloption erneut auswählen.

CYCLE-Funktion

Mit der „**CYCLE**“-Funktion kann der GEWO Delta Next für Intervalltraining verwendet werden. Um die „**CYCLE**“-Funktion anzuwenden, halten Sie bei der Übung, die Sie als Intervall spielen wollen, die „**CYCLE**“-Taste (23) gedrückt, bis die erste LED (22) neben der Taste aufleuchtet (Bild 17). Sie können zwischen einer Spieldauer von 20, 40, 60 und 80 Sekunden auswählen. Danach pausiert der Roboter für 10 Sekunden, bevor er das Spiel wieder aufnimmt.



Um den Ballauswurf im Intervalltraining zu starten, tippen Sie nach erfolgter Einstellung einfach auf die „**Start-Stop**“-Taste (10).

⚠ HINWEIS: Bitte beachten Sie, dass Cycle Einstellungen nicht gespeichert werden können. Wenn Sie Ihre gespeicherten Übungen im Intervalltraining starten wollen, müssen Sie jedes Mal die Cycle-Funktion erneut auswählen.

Gruppierungen

Gruppierungen erstellen

Um mehrere Übungen nacheinander abzuspielen, können Sie die Cluster-Funktion verwenden.

1. Öffnen Sie als erstes Ihren Basis-Übungsspeicher, indem Sie die **„Mem. T“-Taste** drücken (17).

2. Wählen Sie nun mit den beiden Auswahltasten die erste Übung aus, die Sie Ihrer Gruppierung hinzufügen möchten und drücken Sie erneut die **„Mem. T“-Taste** (17), um Ihren Cluster-Speicher zu öffnen. Nun sollte die **„Clust.“-LED** (15) anfangen zu leuchten (Bild 18).

3. Suchen Sie sich jetzt mit den beiden Auswahltasten (11) einen Cluster-Speicherplatz aus (C0–C9), dem Sie Ihre ausgewählte Übung hinzufügen wollen. Um Ihre Übung jetzt dem Cluster hinzuzufügen, tippen Sie noch einmal auf die **„Mem. T“-Taste** (17). Jetzt sollten sowohl **„Clust.“** als auch **„Base“-LED** aufleuchten (Bild 19).

4. Mit den Auswahltasten (11) können Sie nun auswählen, welchen Platz innerhalb der Gruppierung die neu hinzugefügte Übung einnehmen soll. Wenn Sie gerade Ihre erste Übung hinzufügen, entfällt dieser Punkt. Speichern Sie Ihren Cluster mit der **„Save“-Taste** (13).

5. Um jetzt weitere Übungen hinzuzufügen, wiederholen Sie diese 4 Schritte.

Wenn Sie eingespeicherte Gruppierungen abspielen möchten, öffnen Sie Ihren Cluster-Speicher, indem Sie die **„Mem. T“-Taste** (17) zweimal antippen. Nun sollte auf dem Display als erstes C0 angezeigt werden. Mit den Auswahltasten (11) können Sie die Gewünschte Gruppierung auswählen und dann mit der **„Start-Stop“-Taste** (10) starten.

i TIPP: Falls eine Gruppierung gespielt wird, während die **TYPE RND-Funktion** aktiv ist, werden die **Übungen des Clusters in zufälliger Reihenfolge abgespielt.**

Übungen innerhalb einer Gruppierung bearbeiten

Wenn Sie während des Spielens einer Gruppierung merken, dass Sie eine bestimmte Übung bearbeiten möchten, unterbrechen Sie zunächst das Spiel mit der **„Start-Stop“-Taste** (10). Durch Drücken der **„Mem. T“-Taste** (17) gelangen Sie nun vom **„Cluster“-** in den **„Basisspeicher“**. Und die ausgewählte Übung sollte jetzt im Basisspeicher aufgerufen werden. Nehmen Sie im Basisspeicher die gewünschten Änderungen vor und speichern Sie diese ab, bevor Sie Ihre Gruppierung wieder von vorne starten.

Wenn Sie eine Übung aus einer Gruppierung löschen möchten, dann öffnen Sie zunächst den **„Cluster“-Speicher**, indem Sie zweimal die **„Mem. T“-Taste** (17) drücken. Wählen Sie nun mithilfe der **„Auswahl“-tasten** (11) den Clusterspeicherplatz aus, aus dem Sie eine Übung löschen wollen und bearbeiten das Cluster mit der **„Mem. T“-Taste** (17). Wenn Sie in der Clusterbearbeitung sind, sollten die LEDs **„Clust.“**



18



19

(15) und „Base“ (16) leuchten. Wählen Sie nun die Übung aus, die Sie löschen möchten und halten Sie die „Clear“-Taste (12). Um den Cluster-Speicher wieder zu verlassen, halten Sie die „Quit“-Taste (14).

! *HINWEIS: Aus einem Cluster gelöschte Übungen bleiben im Basisspeicher erhalten.*

Löschen von Gruppierungen

Um eine vollständige von Ihnen erstellte Gruppierung zu löschen, rufen Sie als erstes den „Cluster“-**Speicher** durch zweimaliges Drücken der „Mem. T“-Taste (17) auf. Wählen Sie nun auf dem Display die Gruppierung aus, die Sie löschen wollen und halten Sie die „Clear“-Taste (12). Nun sollten alle Übungen aus dem ausgewählten Cluster gelöscht werden.

Fernbedienung – Pairing, Bedienung und Batteriewechsel

Zu Ihrem GEWO Nextt Roboter gehört auch die kleine handliche Fernbedienung in Form eines Autoschlüssels. Die Fernbedienung sollte bei der Lieferung mit Ihrem GEWO Nextt Roboter verbunden sein. Wenn Sie Ihre Fernbedienung neu kalibrieren möchten, tippen Sie gleichzeitig für längere Zeit die beiden Auswahl-tasten <- und ->. Auf dem Display sollte nun ein „L_“ angezeigt werden. Es wird ein Countdown von 10 Sekunden gestartet. Drücken Sie innerhalb dieser 10 Sekunden eine der 4 Tasten auf Ihrer Fernbedienung. Sobald die 10 Sekunden abgelaufen sind, ist Ihre Fernbedienung startbereit.



Die Fernbedienung bietet folgende Funktionen:

1. Durch Drücken der „**START**“-Taste wird die auf dem Endgerät angezeigte Übung gestartet.
2. Durch Drücken der „**+**“ bzw. der „**-**“-Taste wird die Ballauswurfgeschwindigkeit jeweils um 5 Bälle pro Minute erhöht bzw. reduziert. Wenn die Tasten gedrückt gehalten werden, dann kann die Geschwindigkeit schneller angepasst werden
3. Durch Drücken der „**STOP**“-Taste wird die gespielte Übung gestoppt.

Sollte Ihre Fernbedienung nicht mehr ordnungsgemäß funktionieren, kann es sein, dass Sie die Batterien der Fernbedienung austauschen müssen. Die Fernbedienung wird durch zwei 3 V, CR2016 Knopfzelle betrieben. Sie öffnen die Fernbedienung, indem Sie eine kleine Münze oder einen Schlitz-Schraubenzieher in den Schlitz am Ende der Fernbedienung stecken und anschließend mit etwas Kraft drehen, um die Fernbedienung zu öffnen. Unter Umständen müssen Sie zunächst den silbernen Metallbügel vorsichtig von der Fernbedienung entfernen. Wenn Sie die Fernbedienung geöffnet haben, dann entfernen Sie die Platine mit den Batterien und ziehen Sie behutsam den schwarzen Batteriehalter aus der Platine. Tauschen Sie nun die beiden alten Batterien durch Ihre neuen Batterien aus. Achten Sie dabei darauf, dass beide Batterien mit der positiven Seite nach oben zeigen. Im Anschluss fügen Sie den Batteriehalter wieder in der Platine ein und bauen die Fernbedienung wieder zusammen.

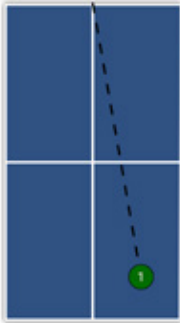
3. Abbau

1. Trennen Sie den Roboter vom Strom und rollen Sie das Stromkabel auf.
2. Lösen Sie die Gummibänder, die die Seitennetze am Tischnetz halten und legen Sie die Seitennetze in den Ballauffangbehälter.
3. Klappen Sie das Netz bis zum ersten Anschlag des Klappmechanismus nach oben. Hängen Sie den Roboter nun vom Tisch ab und stellen Sie ihn im Anschluss auf den Tisch.

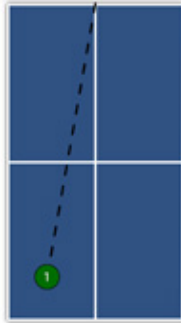
***i* TIPP: Wenn Sie den GEWO Delta Nexxt nur kurzzeitig vom Tisch abbauen, können Sie die Bälle im Auffangbehälter lassen und nach diesem Schritt Zubehör wie Kabel und Fernbedienung dazulegen. Klappen Sie das Auffangnetz ganz hoch und stellen Sie den Roboter ab.**

4. Halten Sie das Ballrohr unmittelbar unter dem Ballauswurfkopf gut fest, lösen Sie die schwarze Feststellschraube, drehen Sie den Kopf um 180 Grad, schieben Sie den Kopf auf den ersten Ring und drehen Sie die Feststellschraube wieder etwas fest. Drehen Sie auch die beiden Stützbeine nach hinten, sodass diese in das Netz zeigen.
5. Klappen Sie das Netz komplett nach oben, bis der Klettverschluss aneinanderhaftet. Jetzt können Sie Roboter und Zubehör platzsparend verstauen und transportieren.

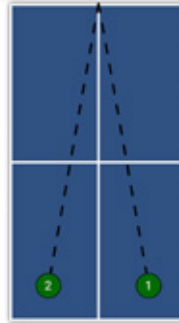
4. Übungen



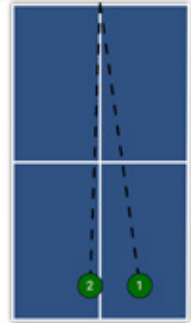
60) Topspin to FH
#Topspin



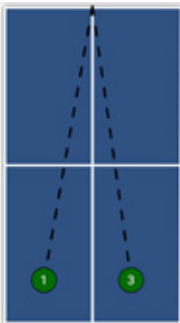
61) Topspin to BH
#Topspin



62) Topspin to FH/BH
#Topspin



63) Topspin to FH, Topspin to MID
#Topspin



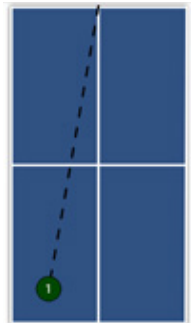
64) 2 Topspins to BH,
1 Topspin to FH
#Topspin



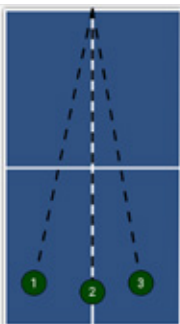
65) 2 Topspins to BH,
1 Topspin to FH
#Topspin



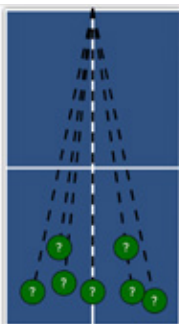
66) 2 Topspins to BH,
2 Topspins to FH
#Topspin



67) Heavy Topspin to BH
#Topspin



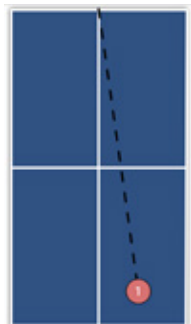
68) Heavy Topspin to BH,
Mid, FH #Topspin



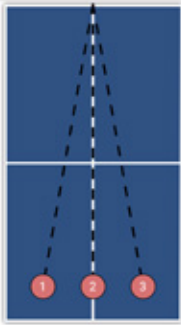
69) Topspin Random
#Random #Topspin



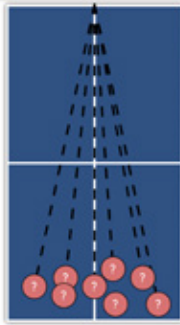
70) Backspin to BH
#Backspin



71) Backspin to FH
#Backspin



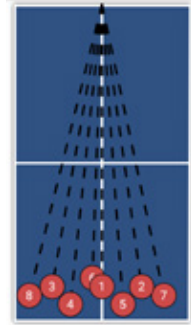
72) Backspin to BH, Mid, FH #Backspin



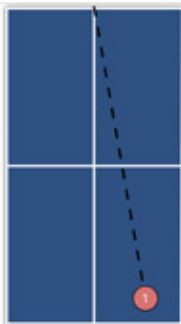
73) Backspin Random #Backspin #Random



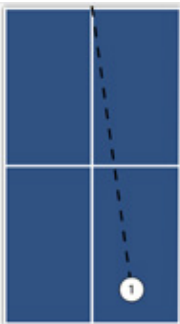
74) Heavy Backspin to Mid #Backspin



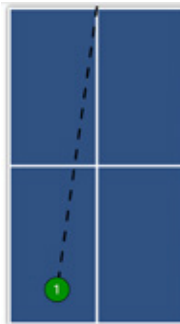
75) Heavy Backspin Random #Backspin



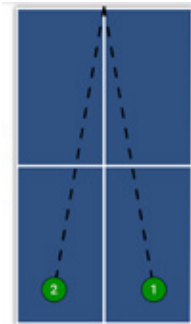
76) Backspin to FH, Heavy Backspin to FH #Backspin



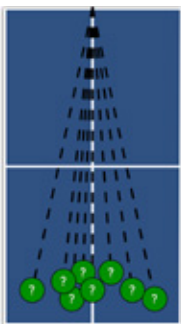
77) Nospin to FH



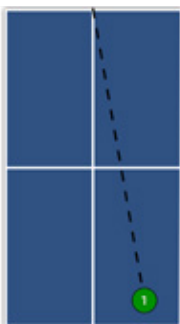
78) Smash to FH #Topspin



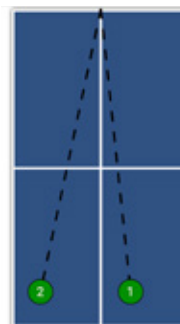
79) Smash to FH, BH #Topspin



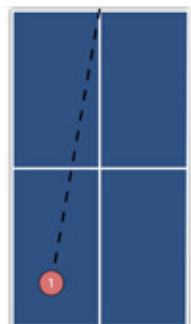
80) Smash Random #Random #Topspin



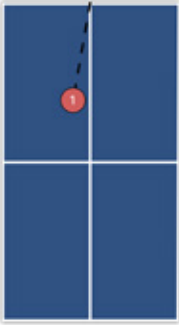
81) Topspin Lob to FH #Topspin



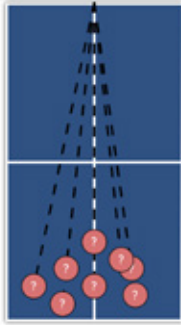
82) Topspin Lob to FH, BH #Topspin



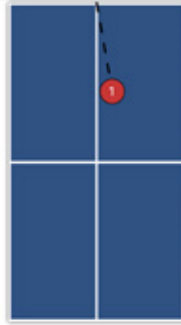
83) Backspin Lob to BH #Backspin



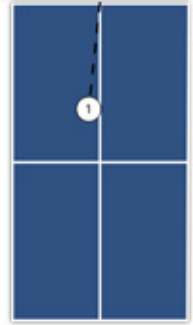
84) Backspin Serve to BH
#Backspin #Serve



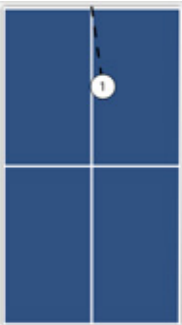
85) Backspin Lobs
Random
#Backspin #Random



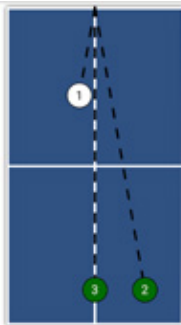
86) Right Sidespin Serve to BH
#Backspin #Serve



87) Left Sidespin Serve to BH
#Serve #Sidespin



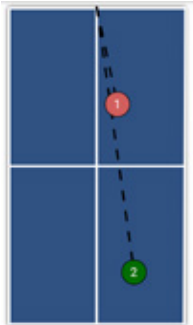
88) Deep Nospin Serve
#Serve



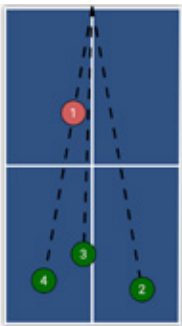
89) Nospin Serve to BH,
Topspin to FH, Topspin to Mid
#Serve #Topspin



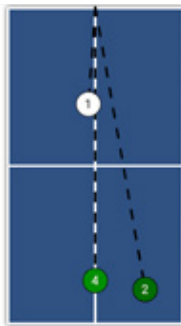
90) Nospin Serve to FH,
Topspin to BH, Topspin to FH, Lob to Mid
#Serve #Topspin



91) Backspin Serve to FH, Topspin to FH
#Backspin #Serve #Topspin



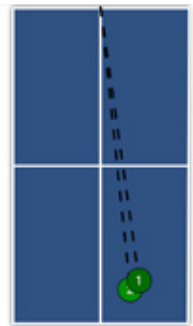
92) Backspin Serve to BH, Topspin to FH, Mid, BH
#Backspin #Serve #Topspin



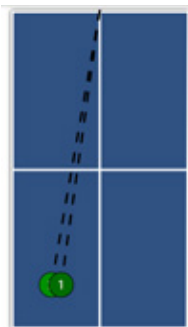
93) Right Sidespin Serve to BH, 2 Topspins to FH, 1 Lob to mid
#Serve #Sidespin #Topspin



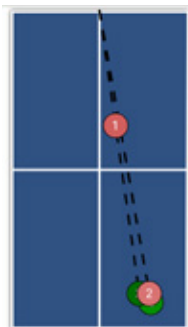
94) Left Sidespin to FH, 3 Topspins to BH, 1 Topspin to FH
#Serve #Sidespin #Topspin



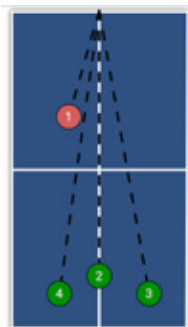
95) Topspin to FH, Smash to FH
#Topspin



96) Topspin to BH,
Smash to BH
#Topspin



97) Backspin Serve to FH,
Backspin to FH, Topspin to
FH, Lob to FH, Smash to FH
#Backspin #Serve #Topspin



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



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

5. Wartung & Reparatur

⚠ ACHTUNG: Bevor Sie Ihren GEWO Delta Nexxt Roboter reparieren oder warten, trennen Sie ihn bitte aus Sicherheitsgründen zunächst vom Strom.

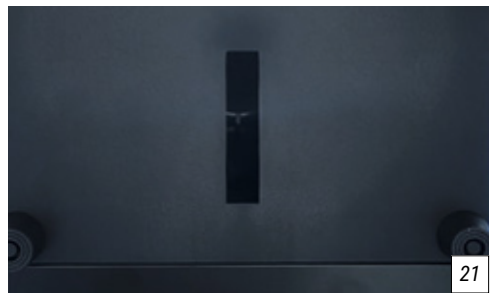
Vorsichtsmaßnahmen

1. Achten Sie darauf, dass keine anderen Gegenstände in das Netz fallen, von wo sie in die Maschine gelangen könnten. Fremdkörper in der Röhre können für einen Ballstau sorgen und die korrekte Funktion Ihres Roboters beeinträchtigen.
2. Um bestmögliche Auswurfeigenschaften und eine lange Haltbarkeit zu garantieren, verwenden Sie ausschließlich saubere Bälle für Ihren GEWO Delta Nexxt Roboter. Wenn Sie neue Bälle hinzufügen, die noch mit Herstellungspulver bedeckt sind, bitte waschen Sie diese mit warmem Wasser ab und trocknen Sie die Bälle vor der ersten Benutzung.
3. Die Schussräder sind mit einer besonderen Beschichtung ausgestattet. Bitte verwenden Sie keine Chemikalien, um die Räder zu reinigen.
4. Um eine lange Haltbarkeit zu garantieren, verwenden Sie Ihren Roboter ausschließlich in trockenen und geschlossenen Räumen und vermeiden Sie es, Ihren Roboter hohen Temperaturen oder Feuchtigkeit auszusetzen.

Ballstau

Falls es zu einem Ballstau kommt, versucht der Roboter das Problem zunächst automatisch zu beheben. Wenn die automatische Behebung nicht funktionieren sollte, trennen Sie bitte den Roboter vom Strom.

Im nächsten Schritt ziehen Sie das Kabel, das Kopf und Basiseinheit verbindet, aus der Basiseinheit und



lösen Sie die schwarze Feststellschraube, um den Roboterkopf einmal komplett von der Basiseinheit zu trennen. Entfernen Sie nun die übrigen Bälle aus den Rohren und prüfen Sie, ob ein Fremdkörper den Ballfluss stört (*Bild 20*). Verwenden Sie einen schmalen Gegenstand wie einen Schraubenzieher, um die Rohre von eventuellen Fremdkörpern zu befreien. Um den Balleinzugbereich bei der Basiseinheit zu überprüfen, kippen Sie die Basiseinheit vorsichtig auf den Tisch. Von der Unterseite der Basiseinheit aus existiert ein Schlitz (*Bild 21*), durch den Fremdkörper herausgeschoben werden können.

i **TIPP:** *Verwenden Sie nach Möglichkeit eine Taschenlampe, um mehr erkennen zu können.*

Füllen Sie nun wieder Bälle in den Auffangbereich, verbinden Sie den Roboter wieder mit dem Strom und prüfen Sie, ob der Roboter die Bälle wieder korrekt auswirft. Wenn das Problem nicht behoben werden konnte, kontaktieren Sie bitte den Kundensupport.

Überprüfung und Anpassung der Räder

Die Schussräder des GEWO Delta Nexxt sind auf eine Nutzungsdauer von etwa 1000 Stunden ausgelegt. Bei Abnutzen der Räder vergrößert sich nach und nach der Abstand zwischen den Rädern, wodurch die Bälle ungenauer und ungleichmäßiger ausgeworfen werden. Wenn Sie feststellen, dass der Ballauswurf unpräzise wird, sollten Sie unbedingt den Abstand der 3 Räder prüfen und bei Bedarf anpassen.



1. Setzen Sie das Abstandsprüfstück (schwarze Rolle) zwischen die 3 Räder, sodass die Grate der Rolle sich jeweils in den Lücken zwischen den Rädern befinden. Bei korrektem Radabstand sollten sich alle 3 Räder leicht mitdrehen. Wenn nicht alle Räder das Abstandsprüfstück berühren, oder die Räder zu fest am Prüfstück sitzen, dann sollte der Abstand angepasst werden (Bild 22).

2. Zur Anpassung des Abstands lösen Sie die 4 mm Sechskantschraube an der Motorabdeckung eines Rades (Bild 23) und drehen Sie den Motor leicht in die gewünschte Richtung, bis das Rad das Prüfstück leicht berührt. Ziehen Sie anschließend die Sechskantschraube wieder fest, um die Position zu fixieren.

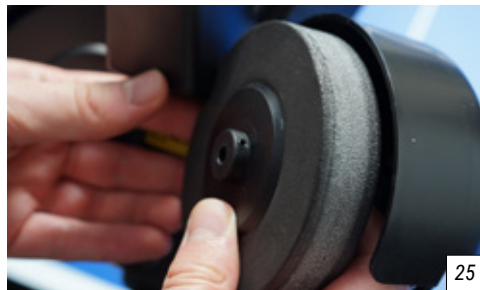
3. Gehen Sie nun so auch für die anderen 2 Räder vor, sodass, wenn Sie das Prüfstück vorsichtig vor- und zurückbewegen, sich alle 3 Räder leicht mitdrehen.

i **HINWEIS:** *Der Roboter funktioniert einwandfrei bis zu einem Radabstandsdurchmesser von 37 mm. Der optimale Abstandsdurchmesser beträgt 35 mm, was dem Durchmesser des Prüfstücks entspricht.*

Austausch der Räder

Nach langer Nutzung sind die Räder unter Umständen so abgenutzt, dass Sie nicht mehr angepasst werden können. Wenn die Räder keinen sauberen Ballauswurf mehr gewähren, sollten Sie Ersatzräder bestellen und die Räder austauschen. Beim Austausch gehen Sie wie folgt vor:

1. Starten Sie mit dem unteren Rad. Lösen Sie mit einem 2 mm Sechskantschlüssel die kleine Schraube (Bild 24), die die Schussrolle auf dem Motor fixiert.



2. Ziehen Sie das Rad vorsichtig aus seiner Halterung (*Bild 25*) und ersetzen Sie es durch das neue Rad.
3. Bevor Sie die Schraube wieder fest ziehen, achten Sie darauf, dass das Rad frei rotieren kann und an keiner Seite an dem Material schleift. In der Regel muss das Rad dafür etwas mittig auf der Halterung platziert werden. Ziehen Sie dann die Schraube wieder fest und drehen Sie das Rad nochmals ein wenig, um sicherzugehen, dass das Rad gut positioniert ist.
4. Für die beiden oberen Räder muss, bevor das Rad herausgenommen werden kann, zunächst die Stell- schraube mit dem 4 mm Sechskantschlüssel vollständig herausgedreht werden.
5. Nun sollte das Kabel, das den Motor mit der Stromzufuhr verbindet, so weit wie möglich herausgezo- gen werden, um mehr Spielraum für die Drehung des Motors zu gewährleisten. Ziehen Sie nicht zu fest an dem Kabel, um es nicht zu beschädigen.
6. Drehen Sie nun den Motor so weit wie möglich weg von dem Ballauswurf. Jetzt können Sie die Schritte 1–3 analog zum unteren Rad wiederholen. Unter Umständen müssen Sie den Schaumstoff der Räder dabei leicht eindrücken, um an dem Roboterkopf vorbeizukommen.
7. Achten Sie nach dem Wechsel der oberen Räder immer darauf, dass Sie den Ballabstand mithilfe des schwarzen Prüfstücks neu einstellen müssen. Und schieben Sie die beiden Kabel wieder etwas in die Motorabdeckung, sodass Sie besser geschützt sind.

i **TIPP:** *Um einen ungleichmäßigen Ballauswurf zu vermeiden, empfehlen wir, immer alle 3 Räder gleichzeitig auszutauschen. Ein unterschiedlicher Abnutzungsgrad zwischen den Rädern kann Auswir- kungen auf das Auswurfverhalten haben.*

Sonstige Wartungen

Bei diversen Problemen kann ein Systemneustart des Roboters zur Lösung führen. Trennen Sie dafür den Roboter für mindestens eine Minute vom Strom, damit keine Prozesse mehr im Zwischenspeicher laufen. Danach schließen Sie den Roboter wieder wie gewohnt an den Strom an.

Nach langer Nutzungsdauer kann es zum Verschleiß am Auswurf kommen. Wenn die Bälle nur noch sehr unpräzise ausgeworfen werden, kann es helfen, den weißen Stahlstreifen zu entfernen, den Auswurf vor- sichtig mit Reinigungsalkohol zu reinigen und dann einen neuen Stahlstreifen anzubringen. 2 Ersatzstrei- fen liegen Ihrem GEWO Delta Nexxt Roboter bei. Wenn Sie weitere Ersatzstreifen benötigen, kontaktieren Sie bitte einen GEWO Händler.

6. Technische Daten

Technische Spezifikationen: 100~240V, 50~60 Hz AC, Output: 24V, 3A

Für einen Temperaturbereich von 0~40°C geeignet.

Gewicht: ca. 6 kg mit Netz

Gesamte Maße (mit Netz): Höhe 78 cm, Tiefe 32 cm, Breite 25 cm (zusammengeklappt)

Höhe 86 cm, Tiefe 160 cm, Breite 157 cm (aufgebaut)

7. Garantie

30 Monate Herstellergarantie

Wenn es bei Ihrem GEWO Delta Nexxt Roboter während der Garantiezeit zu Problemen kommen sollte, die den Normalbetrieb einschränken, kontaktieren Sie bitte Ihren GEWO Händler und schildern Sie Ihr Problem. Wir werden Ihnen über Ihren Händler geeignete Ersatzteile zukommen lassen, um den Roboter reparieren zu können. Sollte es sich um ein schwerwiegendes Problem handeln, stellen wir Ihrem GEWO Händler ein kostenloses Austauschprodukt zur Verfügung. Bitte sorgen Sie dafür, dass Sie den zurückzugebenen Roboter sicher verpacken und er beim Rücktransport keine weiteren Schäden erhält.

Diese Garantie ist nicht übertragbar und umfasst keinen normalen Verschleiß oder Schäden, die durch unsachgemäße Behandlung oder Verwendung des Roboters entstanden sind. Die Garantie ist unwirksam, wenn das Produkt in irgendeiner Art abgenutzt, beschädigt oder der ursprüngliche Zustand verändert worden ist.

8. Informationen zur Entsorgung



Das Symbol der durchgestrichenen Mülltonne bedeutet, dass dieses Produkt und das dazugehörige Zubehör, welches mit dem oben abgebildeten Symbol markiert ist, entsprechend den geltenden gesetzlichen Vorschriften und getrennt vom Hausmüll entsorgt werden muss. Wenn Sie Einzelteile, die mit der durchgestrichenen Mülltonne markiert sind, entsorgen wollen, geben Sie diese bei einer offiziellen Sammelstelle in Ihrer Nähe ab.

GEWO Table Tennis

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

www.gewo-tt.com

   /GEWOtabletennis