

Bedienungsanleitung

# GEWO ALPHA NEXXT

*Tischtennisroboter*



**GEWO**<sup>®</sup>  
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 22 Übungen, 10 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 AFC (Automatic 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 Alpha Nexxt nur in trockenen Räumen.

# Inhalt

<b>1. Lieferumfang &amp; Aufbau .....</b>	<b>4</b>
<b>2. Betrieb .....</b>	<b>7</b>
Das Controlboard.....	7
Anpassen der Kopfhöhe.....	8
Starten und Zentrieren des Roboters.....	8
Balleinstellungen – Platzierung, Flugkurve, Geschwindigkeit und Spin.....	8
Speichermodus – Speichern, Abspielen und Bearbeiten von Übungen.....	9
Zufallsfunktionen – Streumodus und zufällige Reihenfolge.....	10
AFC Funktion – Automatische Frequenzkontrolle .....	10
Fernbedienung – Pairing, Bedienung und Batteriewechsel.....	11
<b>3. Abbau .....</b>	<b>12</b>
<b>4. Übungen .....</b>	<b>13</b>
<b>5. Wartung und Reparatur .....</b>	<b>14</b>
Vorsichtsmaßnahmen.....	14
Ballstau.....	14
Überprüfung und Anpassung der Räder.....	15
Austausch der Räder.....	15
Sonstige Wartungen.....	16
<b>6. Technische Daten.....</b>	<b>17</b>
<b>7. Garantie .....</b>	<b>17</b>
<b>8. Informationen zur Entsorgung.....</b>	<b>17</b>

# 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 zweite 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.**

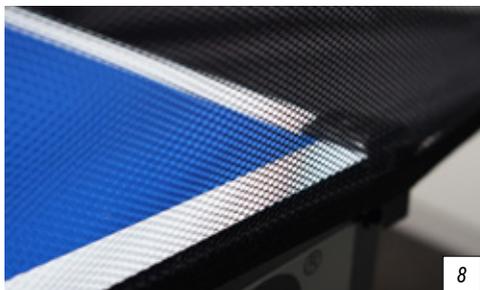
3. Heben Sie den Roboter nun mit beiden Händen hoch und winkeln Sie ihn leicht an, sodass die Haltehaken unter die Tischzarge geführt werden können. Führen Sie den Roboter bis zur Tischkante und setzen Sie ihn dann vorsichtig ab (*Bild 5*). Verbinden Sie das Kabel des Auswurfskopfes mit der Schnittstelle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



**!** **ACHTUNG:** Die GEWO Alpha Next 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 Klettbänder 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).

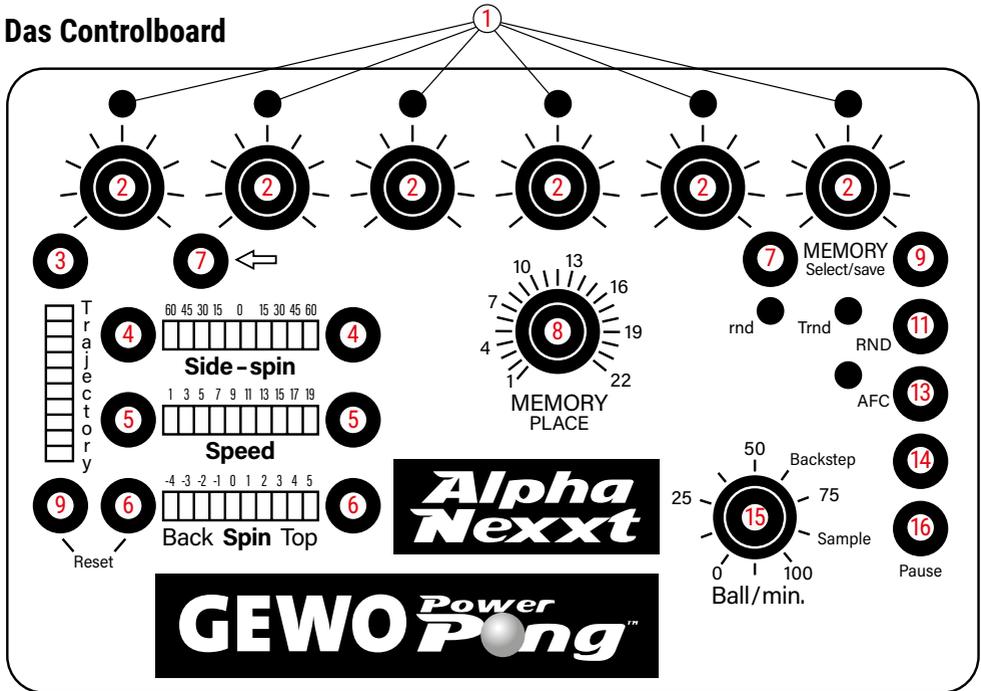
**i** **TIPP:** Bei Bedarf können die beiden kurzen Klettstreifen zusätzlich auf den Eckkappen angebracht werden, um dem Netz noch mehr Halt zu geben.



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-Platzierungsregler:** Passen die Platzierung des Ballauswurfs nach links bzw. rechts für einen Ball an.
- ③ **Flughöhe-Tasten:** Passen die Höhe des Ballauswurfs für einen Ball an.
- ④ **Side-Spin-Tasten:** Passen den Sidespin für einen Ball an.
- ⑤ **Speed-Tasten:** Passen die Geschwindigkeit für einen Ball an.
- ⑥ **Spin-Tasten:** Fügen dem Ball Topspin bzw. Unterschnitt hinzu.
- ⑦ **Ballauswahl-Tasten:** Fügt einer Übung zusätzliche Bälle hinzu oder löscht bereits erstellte Bälle.
- ⑧ **Memory-Regler:** Wählt den Speicherplatz aus.
- ⑨ **Memory-Taste:** Speichert aktive Übungen und ruft eingespeicherte Übungen auf (s. Abschnitt „Speichermodus“).
- ⑩ **RND-LEDs:** Zeigen an, welche Zufallseinstellung aktiv ist.
- ⑪ **RND-Taste:** Aktiviert den Zufallsmodus (s. Abschnitt „Zufallsfunktionen“).
- ⑫ **AFC-LED:** Zeigt an, ob die automatische Frequenzkontrolle (AFC) aktiv ist.
- ⑬ **AFC-Taste:** Aktiviert die automatische Frequenzkontrolle (AFC) (s. Abschnitt „AFC Funktion“).
- ⑭ **Backstep-Taste:** Übernimmt Balleinstellungen für einen anderen Ball.
- ⑮ **Ball/Min-Regler:** Passt die Ballauswurfgeschwindigkeit des Roboters an.
- ⑯ **Sample-Taste:** Wirft einen Proball 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 Nextx 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 (Bild 11). 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, 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 anfangen zu blinken. Wenn Sie den „Ball/min“-Regler (15) nun höher drehen, fängt der GEWO Alpha Nextx Roboter direkt an, Bälle zum Auswurfkopf zu ziehen. Die Ballauswurfgeschwindigkeit lässt sich zwischen 0 und 100 Bällen pro Minute einstellen und selbst während des Spielens anpassen.

Damit die ersten ausgespielten Bälle entlang der Mittellinie ausgeworfen werden, drehen Sie den ersten Ballplatzierungs-Regler auf die Mitte. Falls die Bälle nicht auf oder nahe der Mittellinie des Tisches landen, stoppen Sie die Übung, indem Sie den „Ball/min“-Regler (15) wieder auf 0 setzen, 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 und Spin

Wenn Sie einen Ball anpassen wollen, wählen Sie den Ball zunächst mithilfe der beiden **Auswahl**tasten (7) 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 5 unterschiedliche Einstellungen für Ihren Ball vornehmen:

Die Platzierung des Balles lässt sich über die **6 Regler** (2) unter den **Ball-LEDs** (1) anpassen. Je mehr der Regler nach links gedreht wird, desto weiter wird der Ball in die linke Tischseite ausgeworfen; je mehr der Regler nach rechts gedreht wird, desto weiter geht der Ball in die rechte Tischseite.

Die „**Flugbahn**“ lässt sich über die Tasten auf der linken Seite (3) verändern. Um die Flugkurve zu erhöhen oder zu verringern, halten Sie die jeweilige Taste gedrückt. Je weiter unten die Trajectory angezeigt wird, desto flacher die Flugkurve. Besonders niedrige Einstellungen eignen sich für Aufschläge.

Mit dem „**Geschwindigkeit**“-Regler (5) lässt sich die Geschwindigkeit des Balles anpassen. Dafür stehen die Werte von 1 (sehr langsam) bis 19 (sehr schnell) zur Verfügung. Die Kombination aus Trajectory und Speed ist maßgeblich für die Länge des ausgeworfenen Balles.

Mit „**Spin**“ (6) lässt sich der Unter- bzw. Überschneit des Balles einstellen. Dabei entspricht die Einstellung 0 keinem Spin, -4 erzeugt starken Unterschnitt und 5 erzeugt starken Topspin.

Durch die „**Sidespin**“-Tasten (4) wird den ausgeworfenen Bällen Sidespin hinzugefügt. Hier entspricht die Einstellung 0 wieder keinem Spin. Die Werte auf der linken Seite von 60 (sehr stark) bis 15 (leicht) entsprechen dabei linkem Sidespin, während die Werte auf der rechten Seite von 15 (leicht) bis 60 (sehr stark) rechtem Sidespin entsprechen.

Wenn mit Hilfe der verschiedenen Regler ein Ball eingestellt wurde, lassen sich die getroffenen Einstellungen mit der „**Sample**“-Taste (16) ganz unten rechts testen. Wenn Sie auf den Sample-Button tippen, wirft der Roboter einmalig genau den ausgewählten Ball aus, sodass Sie prüfen können, ob der eingestellte Ball tatsächlich Ihren Vorstellungen entspricht.

Um die ausgewählten Einstellungen auf einen weiteren Ball in der Übung zu übertragen, können Sie die „**Backstep**“-Taste (14) drücken. Mithilfe der Backstep-Taste lassen sich sehr schnell Übungen erstellen, ohne jeden Ball komplett neu einzustellen zu müssen.

Wenn ein Ball aus einer Übung gelöscht werden soll, dann verwenden Sie dafür die „**Zurück**“-Auswahl taste (7).

## **Speichermodus – Speichern, Abspielen und Bearbeiten von Übungen**

### **Speichern von Übungen**

Um eine Übung zu speichern, drehen Sie den „**Memory**“-Regler (8) zunächst auf die Position auf der Sie die Übung speichern möchten. Halten Sie nun die „**Memory**“-Taste (9) gedrückt. Wenn die LEDs auf dem Controlboard anfangen zu blinken, wurde die Übung gespeichert.

### **Bearbeiten und Abspielen von gespeicherten Übungen**

Wenn Sie eine gespeicherte Übung abspielen wollen, drehen Sie den „**Memory**“-Regler (8) auf die gewünschte Position und tippen Sie die „**Memory**“-Taste (9) kurz an. Wenn Sie jetzt den „**Ball/min**“-Regler (15) höher drehen, dann fängt der Roboter an, die ausgewählte Übung abzuspielen.

Wenn abgespeicherte Übungen aufgerufen werden, dann können zunächst Änderungen nur an den Platzierungen, der Ballfrequenz und an den Zufalls- und AFC-Modi vorgenommen werden.

Wenn Sie **Spin**, **Flughöhe** oder **Geschwindigkeit** anpassen wollen, drücken Sie zunächst einmal die Backstep-Taste, und nehmen Sie dann die gewünschten Änderungen vor.

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

**i** **TIPP:** Auf den Speicherplätzen 13 – 22 befinden sich die 10 voreingespeicherten Übungen.

## Zufallsfunktionen – Streumodus und zufällige Reihenfolge

Der GEWO Alpha Nextt stellt Ihnen zwei verschiedene Zufallsfunktionen zur Auswahl.

1. „**rnd**“: Durch Tippen auf die „**RND**“-Taste (11) bis ausschließlich die „**rnd**“-LED leuchtet (Bild 12) 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. „**Trnd**“: Durch Drücken auf die „**RND**“-Taste (11) bis ausschließlich die „**Trnd**“-LED leuchtet (Bild 13), wird der Zufallsmodus aktiviert, bei dem die eingestellten Bälle der ausgewählten Übung an 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. „**rnd**“ & „**Trnd**“: Wenn beide LEDs aufleuchten (Bild 14), dann wird die ausgewählte Übung sowohl in zufälliger Reihenfolge ausgespielt, als auch werden die Bälle in einem 20 cm Durchmesser gestreut. Auch diese Funktion ist nur bei Übungen mit mindestens zwei Bällen möglich.



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

## AFC Funktion – Automatische Frequenzkontrolle

Die **automatische Frequenzkontrolle (AFC)** kann nur aktiviert werden, wenn innerhalb einer Übung mehrere unterschiedliche Bälle eingestellt sind. Mit der AFC-Funktion sorgt der Roboter dafür, dass die Zeitintervalle zwischen den einzelnen Bällen mit unterschiedlicher Geschwindigkeit und unterschiedlichem Spin so angepasst werden, dass ein natürlicheres Auswurftempo entsteht. Wenn beispielsweise

in einer Übung ein langsamer Aufschlag vor mehreren schnellen Topspin-Auswürfen eingestellt ist, dann sorgt der Roboter automatisch dafür, dass zwischen Aufschlag und Topspin eine etwas längere Pause ist, um der Realität näher zu kommen. Um die automatische Frequenzkontrolle zu aktivieren, drücken Sie die „AFC“-Taste (13). Die AFC ist aktiv geschaltet, wenn die rote „AFC“-LED leuchtet (Bild 15).



15

**HINWEIS:** Bitte beachten Sie, dass die AFC Einstellung nicht gespeichert werden kann. Wenn Sie Ihre gespeicherten Übungen mit automatischer Frequenzkontrolle starten wollen, müssen Sie jedes Mal die AFC Funktion erneut auswählen.

## Fernbedienung – Pairing, Bedienung und Batteriewechsel

Zu Ihrem GEWO Alpha Nexxt Roboter gehört auch die kleine handliche Fernbedienung in Form eines Autoschlüssels. Die Fernbedienung sollte bei der Lieferung direkt mit Ihrem GEWO Alpha Nexxt Roboter verbunden sein. Wenn Sie Ihre Fernbedienung neukalibrieren möchten, tippen Sie gleichzeitig für längere Zeit die beiden Auswahltasten <- und -> (7). 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.

### Batteriewechsel

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.

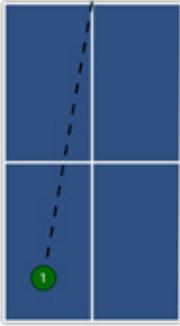
### 3. Abbau

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.

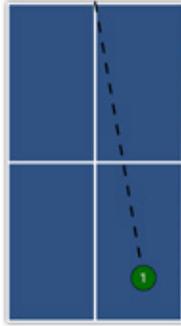
** TIPP: Wenn Sie den GEWO Alpha Nexxt nur kurzzeitig vom Tisch abbauen, können Sie die Bälle im Auffangbehälter lassen und nach diesem Schritt Zubehör wie Kabel und Fernbedienung dazulegen. Klappen Sie das Auffangnetz ganz hoch und stellen Sie den Roboter ab.**

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.

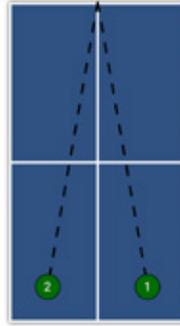
# 4. Übungen



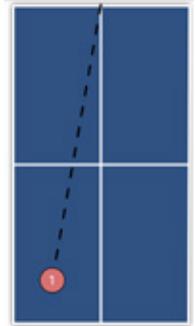
13) Topspin to BH  
#Topspin



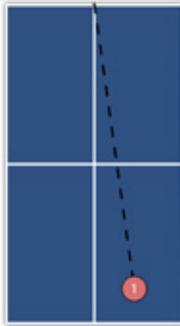
14) Topspin to FH  
#Topspin



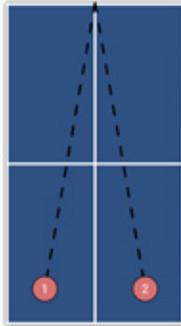
15) Topspin to FH/BH  
#Topspin



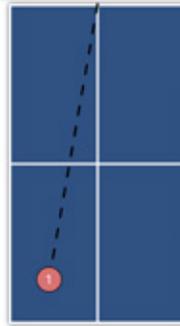
16) Backspin to BH  
#Backspin



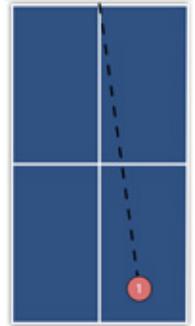
16) Backspin to FH  
#Backspin



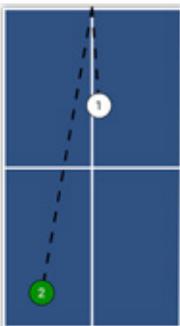
17) Backspin to  
BH/FH



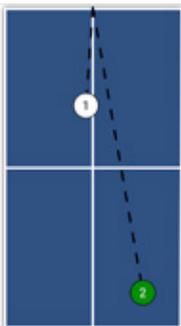
18) Backspin to BH,  
Topspin to BH  
#Backspin #Topspin



19) Backspin to FH,  
Topspin to FH  
#Topspin #Backspin



20) Sidespin Serve to FH,  
Topspin to BH  
#Topspin



21) Sidespin Serve to BH,  
Topspin to FH  
#Topspin

# 5. Wartung & Reparatur

**⚠ ACHTUNG:** Bevor Sie Ihren GEWO Alpha 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 Alpha 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 16*). 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 17*), 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 Alpha 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 18).

2. Zur Anpassung des Abstands lösen Sie die 4 mm Sechskantschraube an der Motorabdeckung eines Rades (Bild 19) 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 20), die die Schussrolle auf dem Motor fixiert.



2. Ziehen Sie das Rad vorsichtig aus seiner Halterung (*Bild 21*) 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.

***TIPP: Um einen ungleichmäßigen Ballauswurf zu vermeiden, empfehlen wir, immer alle 3 Räder gleichzeitig auszutauschen. Ein unterschiedlicher Abnutzungsgrad zwischen den Rädern kann Auswirkungen 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 vorsichtig mit Reinigungsalkohol zu reinigen und dann einen neuen Stahlstreifen anzubringen. 2 Ersatzstreifen liegen Ihrem GEWO Alpha 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 Alpha 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](mailto:info@gewo-tt.de)

[www.gewo-tt.com](http://www.gewo-tt.com)

   /GEWOtabletennis