

TIBHAR 

ROBOPRO PLUS



Bedienungsanleitung

Bitte vor Benutzung lesen

Manuel d'utilisation

A lire avant chaque utilisation

Instruction Manual

Please read this manual before operation

	Inhalt	Seite
Vor der Benutzung <i>Précautions d'emploi</i> CARE BEFORE USE	Mitgelieferte Artikel des Tischtennisroboters	1
	<i>Désignation des pièces du robot de tennis de table</i>	1
	Components name of the table tennis robot and ball collection net	1
	Anbringen des Fangnetzes	2
	<i>Comment fixer le filet de récupération des balles</i>	2
	How to assemble the ball collection net	2
	Aufstellen des Tischtennisroboters	3
	<i>Positionnement du robot de tennis de table</i>	3
	How to position the table tennis robot	3
	Stromzufuhr	4
	<i>Alimentation électrique</i>	4
	What power supply to use	4
		Möglichkeiten des Balleinwurfs
<i>Possibilités de services de la balle</i>		4
Ways to serve the ball		4
Regelung der Geschwindigkeit		5
<i>Modulation de la vitesse</i>		5
Speed modulation		5
Regelung der Ballwurffrequenz		5
<i>Modulation de la fréquence</i>		5
Frequency modulation		5
Regelung der Ballrotation		6
<i>Sélection de la rotation</i>		6
How to select rotation		6
Regelung des Abschlußwinkels		7
<i>Modulation de l'angle</i>		7
Angle modulation		7
Regelung des Abschlußbogens	8	
<i>Modulation de l'arc</i>	8	
Arc modulation	8	
Vorsichtsmaßnahmen und Wartung <i>Précautions d'emploi et maintenance</i> CAUTIONS AND MAINTENANCE	Kapazität des Ballbehälters	8
	<i>Capacité du récipient pour balles</i>	8
	Capacity of the ball magazine	8
	Wartung des Roboters	9
	<i>Maintenance du robot</i>	9
	How to maintain the table tennis robot	9
	Fehlerquellen	11
<i>Que faire en cas de disfonctionnement ?</i>	11	
Trouble shooting	11	

Knopf zum Einstellen des
Streuungswinkels
*Bouton de fermeture pour
l'arc de modulation*
Angle modulation knob

Beschleunigungsrad
Roulette d'accélération
Friction wheel

Knopf zum Einstellen der Flugkurve des Balles
Bouton de modulation de l'arc
Arc modulation knob

Knopf A
Bouton A
Knob A

Griff um den Roboterkopf zu schwenken
Bouton de modulation de l'angle
Robot head handle

Ballbehälter
Récipient pour balles
Ball magazine

Vorrichtung um das Netz
anzubringen
Support de fixation du filet
Support frame

Knopf B
Bouton B
Knob B

Kontrollgerät zum Einstellen der
Frequenz und Schnelligkeit
Boîtier de contrôle
Control box



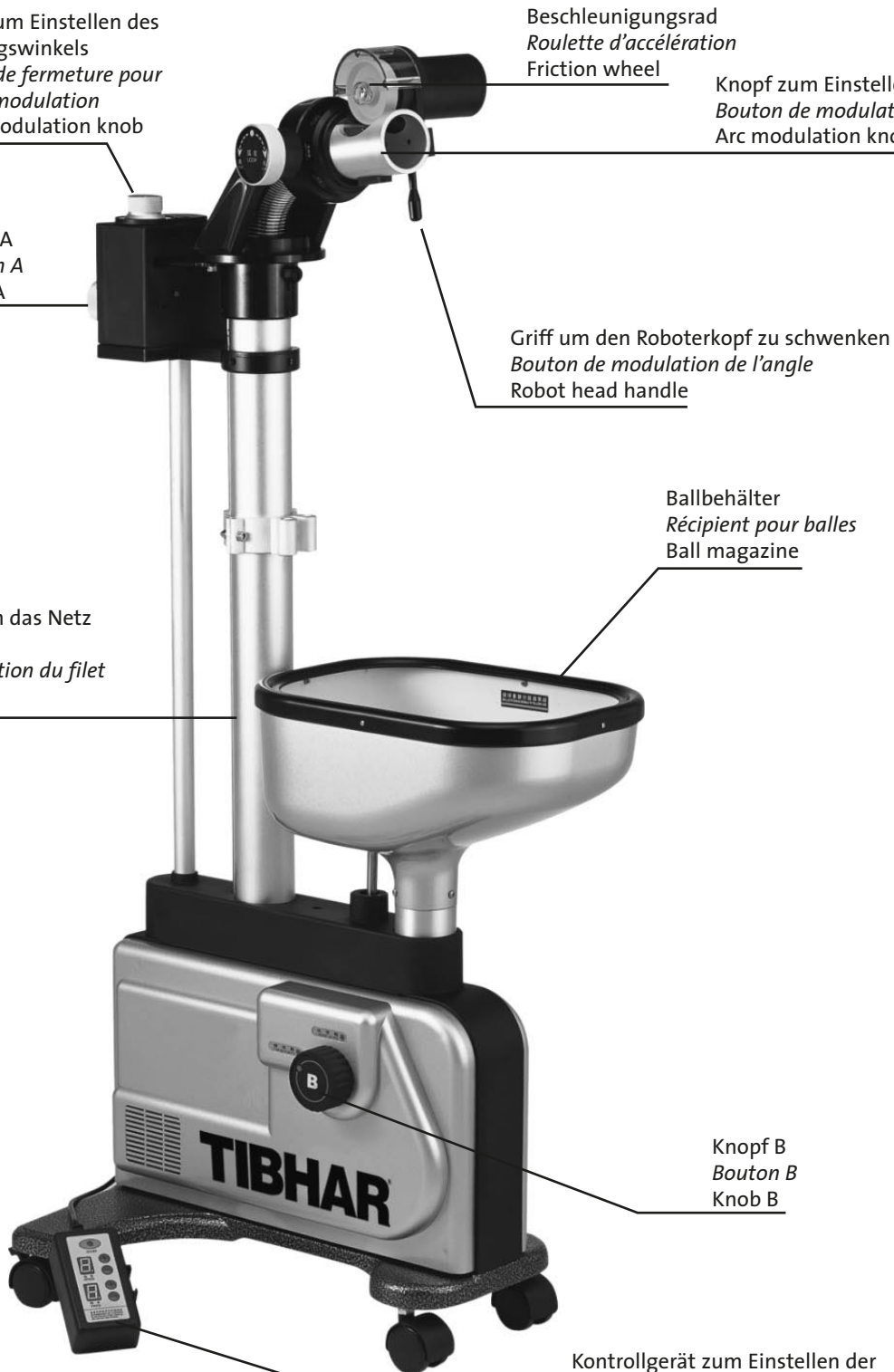
Netzpfeiler zur Befestigung des
Ballfangnetzes am Tisch
Poteaux de fixation du filet
Net support



Befestigung der Kontrollbox
auf der Seite des Spielers
Support du boîtier de contrôle
Control box's support



Ballfangnetz, wird um den Roboter gespannt
Filet de collection des balles
Ball collecting net



Anbringen des Fangnetzes

Comment fixer le filet de collection des balles

HOW TO ASSEMBLE THE BALL COLLECTION NET



1. Öffnen Sie den Steckverschluß
1. Premièrement, ouvrir les sangles qui se situent sur le filet de collection des balles.
1. First, open the lock buckles of the ball collecting net.



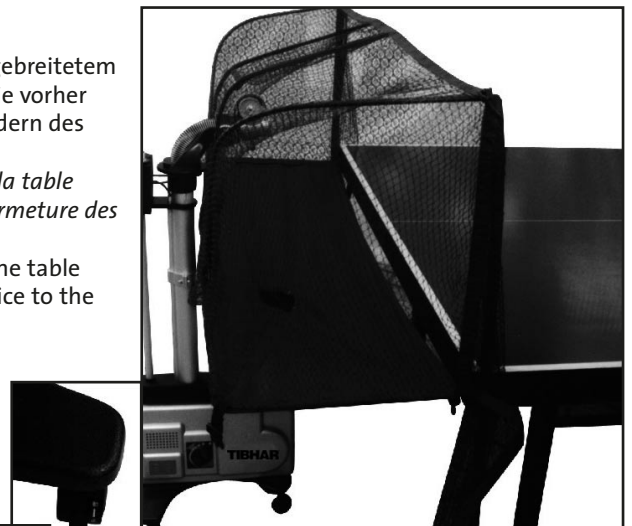
2. Entfalten Sie das Netz nur teilweise und passen Sie den Roboterkopf der Aussparung im Netz an. Stecken Sie die das Fangnetz in die Vorrichtung zum Befestigen am Gestell des Roboters
- 2. Deuxièmement, déplier partiellement le filet, faire passer la tête du robot par l'ouverture rectangulaire du filet.*
2. Partially unfold the ball collecting net, adapt the square outlet of the net with the robot head. Insert the pin in the ball collecting net into the support frame of the robot.



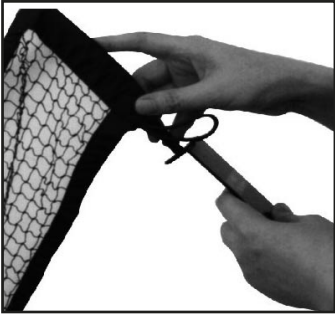
3. Öffnen Sie das Netz komplett
3. A présent déployer entièrement le filet de collection des balles.
3. Push the ball collecting net spreading over both sides.

4. Stellen Sie den Roboter mit ausgebreitetem Netz an das Tischende. Öffnen Sie vorher die Bremsvorrichtung an den Rädern des Roboters.
- 4. Ramener le robot vers le bord de la table après avoir ouvert le loquet de fermeture des roues du robot.*
4. Move the ball-serving robot to the table edge, after opening the lock device to the foot wheels of the robot.

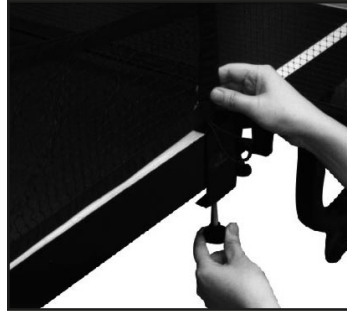
Bremse
Frein
Lock knob



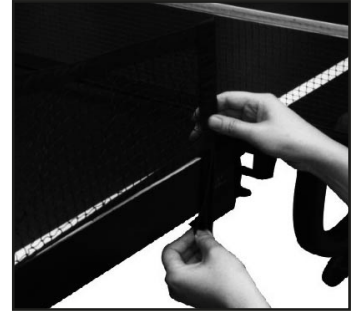
Auf-und Abbau des Tischtennisroboters Positionnement du robot de tennis de table HOW TO POSITION THE TABLE TENNIS ROBOT



5. Stecken Sie die Enden des Fangnetzes in die Pfosten
 5. *Insérer les clips de maintien du filet dans les endroits prévus à cet effet.*
 5. Adapt both end sleeves of the ball collecting net to the net supports.



6. Befestigen Sie das Fangnetz an beiden Seiten der Tischoberfläche in der Nähe des Netzes
 6. *Les embouts de maintien du filet de collection des balles sont fixés à chaque extrémité de la table à proximité du filet.*
 6. The net supports are clamped to both sides of the table near the net.



7. Die elastischen Schlaufen an den Netzpfeosten befestigen.
 7. *Les bagues en plastique doivent être fixées à l'extérieur des supports du filet.*
 7. And the rubber rings are to be buckled to the outsides of the net support.



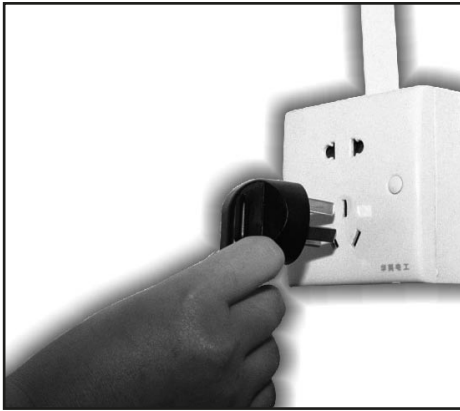
8. Nach dem Training können Sie das Netz in der umgekehrten Reihenfolge der Schritte vom Tisch losmachen und zusammenklappen. Schließen Sie wieder den Steckverschluß des Fangnetzes und verstauen Sie den Roboter.
 8. *A la fin de tout exercice d'entraînement replier le filet sur lui-même (vous procédez de façon inverse à la première fois), refermer les boucles en tournant vers la droite et rangez le dans un endroit sûr.*
 8. After training, take in and fold back the ball collecting net in a reverse order of the original process, lock the buckles in a right way, and put it in any place suitable.



Stromzufuhr

Alimentation électrique

WHAT POWER SUPPLY TO USE

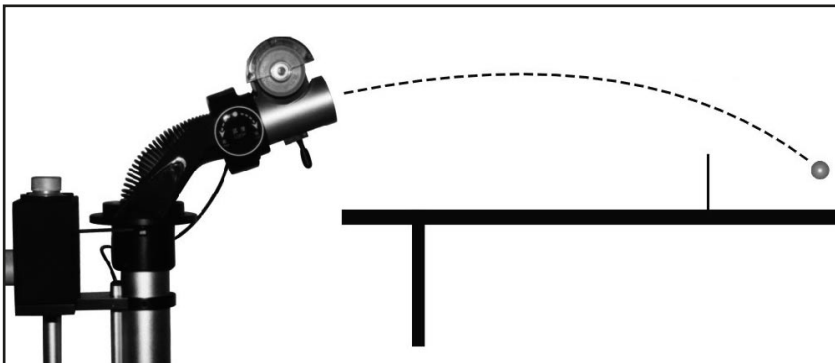


Die Informationen zu der Betriebsspannung des Roboters sind auf dem Roboter angegeben. Die Verbindung zwischen dem Stecker und der Steckdose muß einwandfrei sei. Bitte ziehen Sie nach dem Gebrauch des Gerätes den Stecker wieder aus der Steckdose.
Les informations concernant l'alimentation électrique du robot figurent sur le côté du robot. La connexion entre la fiche d'alimentation et la prise doit être parfaite. Il faut impérativement retirer la prise de la fiche d'alimentation après l'utilisation.
The data of proper power source for the robot is marked on the side of the machine body, which may be selected and used optionally. The connection between plug and socket should be perfect. They must be pulled and separated after use.

Möglichkeiten des Balleinwurfs

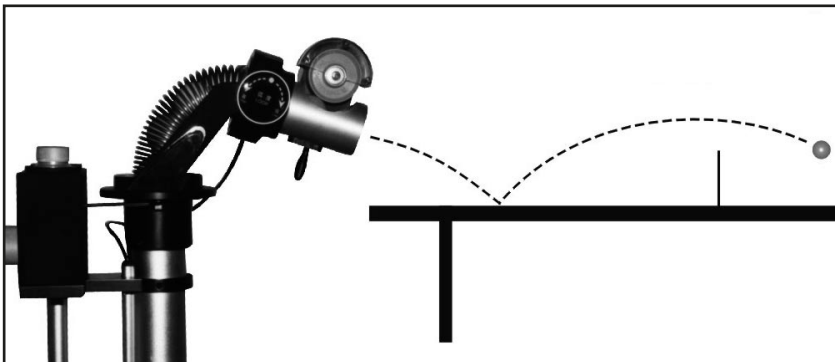
Possibilités de service de la balle

WAYS TO SERVE THE BALL



Der Balleinwurf kann auf direktem oder indirektem Wege durchgeführt werden. Die Geschwindigkeit und die Rotation der ersten Bälle sind weitaus stärker als die der Bälle, die danach vom Roboter gespielt werden. Die Bälle können jedoch durch die Beeinflussung der Flugkurve angepasst werden

La balle peut être servie de façon directe et de façon indirecte. La vitesse et la rotation des premières balles seront plus importantes que celles des dernières balles. Vous pouvez ajuster la façon de servir grâce au bouton de sélection de l'orientation des balles.



The ways of serving the balls consist in the direct and indirect way. The speed and rotation of the former will be stronger than those of the latter. They may be adjusted with the loop adjustment knob.

Regelung der Geschwindigkeit *Modulation de la vitesse* Speed modulation

Die Geschwindigkeit kann mit dem Kontrollgerät geregelt werden. Man kann Sie in 9 verschiedenen Stufen unterscheiden. Die Ziffer «1» bezeichnet die langsamste Geschwindigkeit und die Ziffer «9» die Höchste. Sie können die Geschwindigkeit Ihren Wünschen und Fähigkeiten anpassen. Das Kontrollgerät verfügt ebenfalls über eine Speicherfunktion, welche die Geschwindigkeit und Frequenz der letzten Benutzung wiederherstellt.

Le bouton d'accélération et de décélération des balles se trouve sur le boîtier de contrôle et comporte 9 vitesses. Le chiffre « 1 » représente la vitesse la plus faible et le chiffre « 9 » la plus rapide. Vous avez tout loisir de choisir la vitesse qui vous convient le mieux. Le boîtier de contrôle dispose également d'une fonction mémoire qui restituera la même vitesse et la même fréquence que lors de la dernière utilisation.

Speed to balls served is adjusted with touch key on control box that has 9 stages. The digital „1“ in the display is the lowest stage, „9“ is the fastest stage. They can be adjusted optionally according to your requirement. On the other hand, control box has memory function. When restarted after stop or switch-off, it can keep the speed and frequency in the same stages as they have been before.



Regelung der Ballwurffrequenz *Modulation de la fréquence* Frequency modulation

Die Frequenz des Ballwurfs wird ebenfalls durch einen Knopf an dem Kontrollgerät geregelt. Es gibt 9 verschiedene Stufen, mit 30 Bällen pro Minute auf der kleinsten Stufe und 85 Bällen pro Minute auf der Höchsten.

La fréquence se règle également grâce à un bouton se trouvant sur le boîtier de contrôle. 9 fréquences différentes sont possibles. Les fréquences vont de « 1 » à « 9 », soit de la plus faible avec 30 balles par minute à la plus rapide avec 85 balles par minute.

Frequency of balls served is also adjusted with touch key on control box that has 9 stages, too. The digital „1“ in the display is the lowest stage (30 balls per minute), „9“ is the fastest stage (85 balls per minute).

Regelung der Ballrotation

Sélection de la rotation

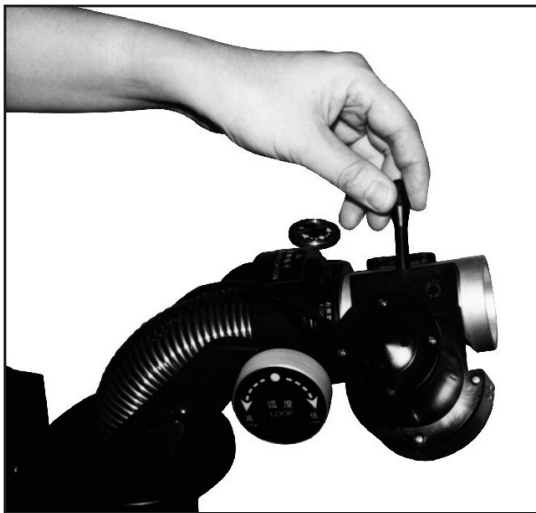
HOW TO SELECT ROTATION



Zur Wahl der Ballrotation, bitte die schwarze Stange am Kopf des Gerätes benutzen. Drehen Sie den Kopf gemäß der Anweisung auf dem Gerät. Das Dreieck auf dem Kopf des Gerätes auf die gewünschte Rotationseinstellung ausrichten bis der Kopf hörbar einrastet. Der Motorkopf kann nur um maximal 180 ° gedreht werden. Bitte das Kabel des Motorkopfes nicht durch Drehung spannen, da dadurch das Kabel beschädigt werden kann.

Avant toute sélection de la rotation, manipuler le loquet. Tourner le bras de la tête du moteur selon les instructions indiquées sur cette dernière. Lorsque la rotation souhaitée est choisie, la mettre en face du triangle, jusqu'à ce que la tête s'enclenche. Bien veiller à ne pas introduire le câble de la tête du moteur pour éviter de l'abîmer.

Loose the spin locking knob first when selecting rotation. Shake handle of motor head according to the instruction of the board on the motor head. Select the rotation required, and aim it to the triangle mark, and then lock the spin locking knob tightly. The motor head can be rotated in 180°. Please do not pull the wire to the end when shaking the motor head, in order at the end to avoid the wire being broken.



Regelung des Abschußwinkel / *Modulation de l'angle*

ANGLE MODULATION



Knopf A und der Knopf für die Winkelregelung bestimmen den Winkel, mit dem der Roboter den Ball abschießt. Der Regelknopf des Winkels bestimmt die Größe des Winkels, in der der Ball abgeschossen wird. Der Knopf A bestimmt den ersten und den zweiten Startpunkt der Bälle, während der Winkelregelungsknopf zur Bestimmung der Weite des Rotationswinkel dient. Wenn sie Änderungen vornehmen möchten, drehen sie den roten Punkt auf Knopf A in die Fix Ballposition. Dann wählen Sie einen Winkel nach den Informationen auf der Plakette aus. Bringen Sie anschließend den roten Punkt auf Knopf A wieder in die Rotationsposition.

Le bouton A et le bouton de modulation de l'angle déterminent l'angle par lequel le robot envoie les balles. Le bouton A détermine la position du point de set vers lequel la balle est envoyée et le double point (point de départ de l'angle minimal) sert à envoyer la balle.

Le bouton de modulation de l'angle détermine la taille de l'angle par lequel la balle est envoyée. Lorsque vous souhaitez changer d'angle, tournez en premier lieu le bouton A afin de placer le point rouge sur la position souhaitée du point de set. Puis déterminez la taille de l'angle selon les données figurant sur la plaque. Finalement tournez le bouton A de telle sorte que le point rouge se retrouve en face du double point.



The angle, at which the robot shoots the ball out, is controlled by knob A and the angle modulation knob. For knob A controls the set point to shoot the ball at and the double point (start point of a minimal angle) to shoot the ball with, while the angle modulation knob is to regulate the size of a certain angle for the ball to shoot out. When modulating, first turn knob A to move its red point to the set point position. Then, select the size of an angle according to data in the nameplate. Finally, turn knob A with its red spot returning to the double point position.

Regelung der unregelmäßigen Balleinwürfe / *Modulation du lancer de balle irrégulier*

RANDOM POINT MODULATION



Um unregelmäßige Balleinwürfe zu bekommen, drehen Sie den Knopf A bis sein roter Punkt die Position „Alternative course“ erreicht. Dann drehen Sie den Knopf B bis sein roter Punkt die Position „random point“ erreicht. Somit werden unregelmäßige Balleinwürfe erreicht. Wenn der rote Punkt von Knopf B wieder zur „standard position“ gedreht wird, wird der Balleinwurf wieder die „alternative position“ erreichen.

Afin d'obtenir des lancers de balle irréguliers, tournez le bouton A jusqu'à ce que son point rouge atteigne la position « alternative course ». Puis tournez le bouton B jusqu'à ce que son point rouge atteigne la position « random point ». Si vous tournez le bouton B jusqu'à ce que son point rouge atteigne à nouveau la position « standard position », le lancer de balle sera à nouveau en position « alternative position ».

When choosing to make the ball shoot randomly, first turn knob A to move its red dot to the alternative course position (see page 8). Then turn knob B to move its red dot to the random point position. The robot will shoot the ball out randomly in this way. If turning the knob B to move its red dot to standard point position, the ball shooting position will back to the regular alternative point position.

Regelung der Flugkurve

Modulation de l'arc

ARC MODULATION



Wenn Sie die Flugkurve des Balles ändern wollen, dann schrauben sie mit der linken Hand die Winkelregelungsknopf los, während sie mit der rechten Hand die Flugkurve einstellen können. Wenn die gewünschte Flugbahn erreicht ist, drehen sie den Knopf wieder zu.

Lorsque vous souhaitez moduler l'arc du service, défaites le bouton avec votre main gauche en même temps que vous ajustez la roulette de modulation avec votre main droite. Lorsque l'arc souhaité est atteint, resserrez le bouton.

When modulating the arc of the serve, loosen the arc modulation knob with your left hand, while adjusting the modulation wheel with your right hand. When achieving your desired arc, lock the knob.

Kapazität des Ballbehälters

Capacité du récipient pour balles

CAPACITY OF THE BALL MAGAZINE



Das Ballfach kann bis zu 100 Bällen mit 40 mm Durchmesser aufnehmen. Die Menge an Bällen in dem Ballfach sollte nicht die gelbe Linie des Logo's überschreiten, das auf der Innenseite angebracht ist. Andere Gegenstände (ausser Tischtennisbälle) sollten nicht in das Ballfach getan werden, da sonst Beschädigungen an dem Gerät entstehen können, die den normalen Betrieb des Gerätes behindern.

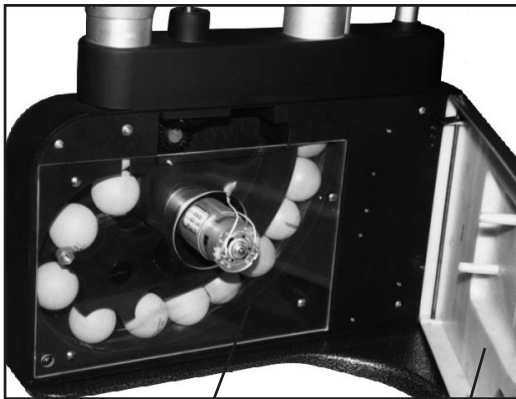
Le récipient pour balles peut contenir jusqu'à 100 balles de 40 mm de diamètre. Cependant le niveau des balles ne doit pas dépasser la ligne jaune qui se trouve à l'intérieur du récipient. Ce récipient ne peut contenir que des balles de tennis de table afin de ne pas subir de dommages qui affecteraient le cours normal des opérations.

The ball magazine may contain 100 balls in 40 mm size. The level of the balls in the ball magazine should not be higher than the label (yellow line) positioned inside. Other things (except table tennis balls) should not be put in the ball magazine, otherwise its parts may be damaged, affecting normal operation.

Wartung des Roboters

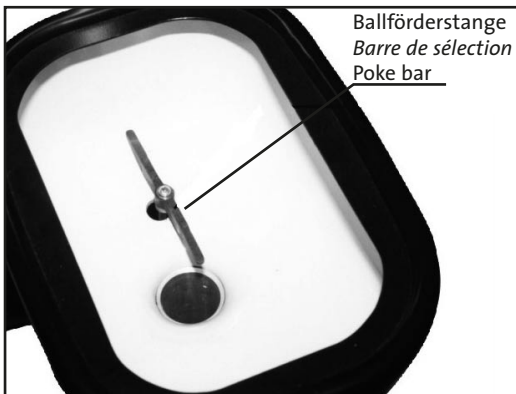
Maintenance du robot

HOW TO MAINTAIN THE TABLE TENNIS ROBOT



Kontrollscheibe
Plastique de protection transparent
Transparent guard plate

Gehäuse-Tür
Porte
Movable door



Ballförderstange
Barre de sélection
Poke bar

Elektrische Komponenten

Die elektrischen Bauteile des Roboters bestehen weitgehend aus dem Ballfördermechanismus und des Kontrollgerätes, daß die Steuerzentrale des Roboters darstellt. Aus diesem Grund sollten harte Stöße gegen das Gerät vermieden werden. Das Kontrollgerät muß sich in der Halterung an der Seite des Tisches befinden, um jegliche Beschädigungen des Gerätes zu vermeiden. Um elektrische Kurzschlüsse und interne Schäden zu vermeiden, bitte keine Flüssigkeiten auf das Gerät spritzen.

Composants électriques:

Les composants électriques du robot se situent principalement dans la partie inférieure du robot et dans le boîtier de contrôle. C'est pourquoi tout mouvement brusque est à éviter. Le boîtier de contrôle doit être inséré dans le support prévu à cet effet sur le côté de la table afin d'éviter qu'il ne tombe et ne se casse. Ne jamais verser aucun liquide sur la surface du boîtier afin d'éviter des fuites électriques et/ou l'endommagement du circuit électronique interne.

Electric component:

Electric component in this product consists mainly of the base machine's circuit boards and the control box, which is the command centre of the table tennis robot. Therefore, it should avoid any strong oscillation as much as possible. The control box must be inserted to the support at the side of the table to avoid any dropping and breaking. Never spread any liquid to its surface, in order to prevent electric leakage and/or damage to its internal electronic units.

Mechanische Komponenten

Diese beziehen sich größtenteils auf den Angabe- und Ballfördermechanismus. Besonders darauf zu achten ist, daß keine anderen Teile als Tischtennisbälle in das Ballfach kommen dürfen. Ansonsten würde das Förderrad beschädigt werden und keine Bälle mehr fördern können oder sogar großen Schaden nehmen. Falls fremde Gegenstände in den Mechanismus eingedrungen sein sollten, bitte die Gehäusetür öffnen, die Kontrollscheibe lösen und alle Fremdkörper entnehmen, die den normalen Betrieb des Gerätes stören. Nach einer langen Nutzungsdauer des Gerätes ist es möglich, daß die Schraube der Ballförderstange innerhalb des Ballfaches nachgezogen werden muß, oder sogar die ganze Stange aus defekten Gründen ausgetauscht werden muß.

Composants mécaniques :

Ceux-ci se situent principalement au niveau des mécanismes de service et d'envoi de la balle. Il faut faire tout particulièrement attention à ce qu'aucun objet autre que des balles de tennis ne pénètre dans le récipient pour balles car cela pourrait bloquer la roulette de livraison des balles dans le robot et même endommager le robot lui-même. Une petite fenêtre située dans la partie inférieure de la porte du robot permet de voir si un objet « intrus » s'est introduit dans ce dernier. Si tel est le cas, ouvrir la porte, enlever le plastique de protection transparent et dégager « l'intrus ». La barre de sélection peut nécessiter, après une longue période d'utilisation, un resserrage de vis ou un remplacement si elle est cassée.

Mechanical component:

Mechanical component in the table tennis robot is concentrated mainly on the mechanisms for ball service and delivery. Special attention should be paid that any foreign substances should not enter the ball magazine except for the balls. Otherwise, they would block the delivery wheel in the robot, and would result in no ball delivery and even damage the robot. There is a view window fixed at the under side of the movable door. So that you can open the movable door, remove the transparent guard plate, and take out any foreign objects if such things have entered, thus returning the robot to its normal operation. When the poke bar inside the ball magazine has worked for a long time, it should be checked for loose screws and/or broken poke bar, so as to prevent any trouble from happening which would lead to rough delivery of the balls.

Wartung des Roboters

Maintenance du robot

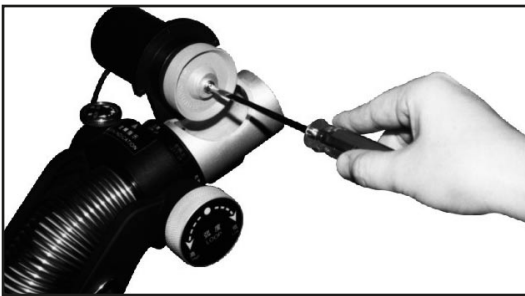
HOW TO MAINTAIN THE TABLE TENNIS ROBOT



Unter normalen Gebrauchsbedingungen hält das Laufrad etwa 5.000 Stunden oder länger. Jedoch sollte dieses Rad nach dieser Zeit ausgetauscht werden. Dazu entfernen Sie zuerst die Schutzhülle, dann lösen Sie die Schraube des Laufrades, indem sie einen Schraubenzieher nehmen und ihn gegen den Uhrzeigersinn drehen.

Der Tischtennisroboter sollte sauber gehalten werden. Nach einer längeren Nutzungszeit kann sich Schmutz auf dem Laufrad ablagern. Zum entfernen empfehlen wir Ihnen, ein feuchtes Tuch zu benutzen. Bei der Reinigung der Knöpfe gehen Sie bitte sorgfältig vor. Bewegen Sie die Knöpfe und Einstellräder mit angemessener Kraft.

Den Roboter während er in Betrieb ist keinem Schlag von der Seite, von vorne oder hinten aussetzen und ebenfalls bei dem Transport darauf achten. Nach der Benutzung den Stecker ziehen.



Dans des conditions normales d'utilisation, la roulette d'accélération a une durée de vie de 5000 heures voire plus. Au-delà de cette durée elle devrait être remplacée. Pour cela, desserrer le petit couvercle de protection et dévisser la vis de pression en sens contraire des aiguilles du montre.

Nous vous conseillons de nettoyer régulièrement votre robot. Dans la roulette d'accélération la saleté a tendance à s'accumuler après un laps de temps d'utilisation. Pour nettoyer servez-vous tout simplement d'un chiffon humide. Lorsque vous nettoyez les différents boutons que comporte le robot ne le faites pas de façon brusque afin de ne pas endommager les pièces qui se trouvent à l'intérieur des boutons.

Lors de l'utilisation ou du transport du robot faites en sorte qu'il ne subisse aucun choc important ni mouvement de droite à gauche. A la fin de tout exercice débranchez votre robot.



Under normal conditions, the friction wheel can work for 5000 hours or longer. However, the friction wheel should be replaced after over time use. When replacing, first of all, loosen the protective cover and take out the pressing screw at the friction wheel with a screwdriver, which is to be tightened clockwise and to be loosened counter-clockwise.

The table tennis robot should be kept clean. There would be some dirt in the friction wheel after a long time of operation. But such dirt can be wiped off with a wet rag, so as to ensure a quality shoot of the ball. Suitable strength should be used when turning the regulation knobs at the other places during an operation. Never do it with a rough or shock force, so as to prevent damage to the internal parts. During an operation and/or transportation, protect the table tennis robot against any strong impact or oscillation. Unplug and cut off the power supply when you have finished your exercise.

Fehlerquellen

Que faire en cas de disfonctionnement

TROUBLE SHOOTING

Problem <i>Problème</i> FAILURE	Ursache <i>Cause</i> CAUSE	Lösung <i>Solution</i> SOLUTION
Der Roboter funktioniert nicht <i>Le corps du robot ne fonctionne pas</i> Machine body doesn't work	<ul style="list-style-type: none"> - Der Netzstecker ist nicht richtig mit der Steckdose verbunden - Der An Knopf ist nicht gedrückt - Das Kontrollgerät funktioniert aufgrund harter Stöße nicht - <i>La prise de courant et la fiche électrique ne sont pas branchées</i> - <i>La clé sur le boîtier de contrôle n'est pas enclenchée</i> - <i>Le boîtier de contrôle ne fonctionne pas à cause de secousses trop brusques</i> - The plug an socket are not properly contacted - The key on the control box is not pressed - The control box doesn't work due to fierce shake 	<ul style="list-style-type: none"> - Überprüfen Sie die Steckverbindung - Machen Sie das Display an - Ersetzen Sie das Kontrollgerät - <i>Vérifier la prise électrique</i> - <i>Allumer l'écran</i> - <i>Remplacer le boîtier de contrôle</i> - Check the electric socket - Light-up in the display - Replace the control box
Der Roboter funktioniert, aber fördert keine Bälle <i>Le corps du robot fonctionne mais ne libère pas les balles</i> Machine body works, but does not release the table tennis balls	<ul style="list-style-type: none"> - Das Ballfach liegt nicht richtig auf dem Gerät auf - Das Ballförderrohr ist durch Fremdkörper verstopft - <i>Les tiges du récipient pour balles sont relâchées</i> - <i>Le tube par où passent les balles est obturé par des objets étrangers</i> - The pull-rods in the ball container are loosen - The ball through tube is jammed by foreign objects 	<ul style="list-style-type: none"> - Ziehen sie die Schrauben an, die das Ballfach mit dem Roboter verbinden - Entfernen Sie die Fremdkörper aus dem Rohr - <i>Resserrer les tiges</i> - <i>Extraire les objets « intrus » du tube</i> - Fasten the pull-rods - Clear away the foreign objects
Die Regelung der Geschwindigkeit und der Wiederholrate ist nicht einstellbar <i>La modulation de la vitesse et de la fréquence n'est pas possible</i> Speed and frequency cannot be adjusted	<ul style="list-style-type: none"> - Das Kontrollgerät funktioniert zeitweilig nicht - Das Kontaktkabel mit dem Motor ist lose - <i>Les pièces du boîtier de contrôle sont temporairement hors d'usage</i> - <i>Le câble relié au moteur est relâché</i> - The parts in control box do not work temporarily - The cable connecting to motor is loosen 	<ul style="list-style-type: none"> - Schalten Sie den Roboter mitsamt gerät für 5 Sekunden ab - Verbinden Sie den Motor wieder mit dem Kabel - <i>Redémarrer le robot après 5 secondes d'arrêt</i> - <i>Connecter le câble au moteur</i> - Start up again after shut-off for 5 seconds - Connect it the original method

Der Hersteller behält sich das Recht vor, Veränderungen an den Beschreibungen in dieser Bedienungsanleitung zu tätigen.

Le fabricant se réserve le droit d'apporter des modifications à la description des produits mentionnés dans ce manuel.

The company has the right to amend the description of products in this manual without notice in advance



TIBHAR Tibor Harangozo GmbH
Fenner Str. 62 a
66127 Saarbrücken
Germany

Phone: +49 6898 9330-0
Fax: +49 6898 9330-33

E-Mail: info@tibhar.de
Internet: www.tibhar.com