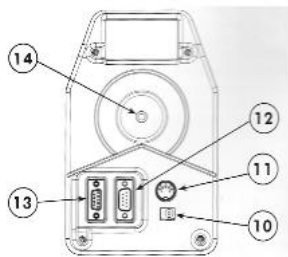


Sådan indstiller du robotten til træningsøvelser: NORMAL (indstille alle parametre)

Kontrol-boksen



1. Skærm.
2. Tænd og sluk
3. Testknap (se senere)
4. Stop eller start
5. -knap, mindre værdi
6. +knap, større værdi
7. Køre op i menupunkter
8. Køre ned i menupunkter
9. OK-knap og gå til menuen



10. Sokkel til strømledning
11. Kabelstik til robot
12. Hunstik DB-9 til Pong-master resultat-tavle. Seriel-kabel
13. Hanstik DB-9 til kabel fra resultate-tavle.
14. Skruehul til montering af boks på beslag til bordtennisbordet

1. Tænd for panelet (2)
2. Tryk på menu (9)
3. Køre markøren opad (7) til "NORMAL" og tryk på OK (9)
4. Ball Speed, tryk på (6) til værdien er 12; denne hastighed kan reguleres senere, alt efter ønske om ændring af fart, høj eller flad bold.
5. Nu skal du vælge, hvor på bordet du vil have at robotten skal placere bolden, tryk på (8), henholdsvis (2): Se side 2 af denne vejledning, hvilke muligheder du har. Sætter du tallet til 10 for både Lposition og Rposition, så placeres bolden ved baglinjen midt på bordet, på 4 til baghånden og 16 til forhånden. Sætter du Lposition til 4 og Rposition til 16, lægger robotten skiftevis bolden det ene og det andet sted ved baglinjen. Se yderligere under pkt 17
6. Tryk på (8), så kommer du til WAIT, som udtrykker i sekunder (2 decimaler) tiden mellem de bolde, robotten afleverer: Her bør man prøve sig frem i henhold til spillerens tekniske formåen. Tiden i sekunder er med 2 decimaler og skal tages med forbehold, da den fungerer halvautomatisk i forhold til hvor på bordet, bolden placeres.
7. Tryk en enkelt gang på markøren (8) og indstil "wait adjust" ved at trykke på markøren (5) eller (6), hvor mange bolde i minutter, du vil modtage. Prøv dig frem.
8. Tryk på (8) og du kommer til COUNT, som er en slags timer for hver mange bolde, du vil modtage. F.eks. du vil træne med 100 bolde, tryk 100, og robotten stopper ved 100. Bemærk at tiden, det tager for at gennemføre de 100 bolde, afhænger af de øvrige indstillinger, idet tiden du ser nu er en beregnet tid.
9. Tryk på (8) og du kommer til TIME, udtrykt i timer:min:sek. Sætter tiden til f.eks 3 min, så kan du træne i 3 min, og robotten samtidig hvor mange bolde du kan træne, ud fra de øvrige indstillinger, idet COUNT du ser nu er en beregnet værdi.
10. De to sidste indstillinger er mest for spillere, som er øvede og derover, fordi den teknik, der skal bruges kræves et rimeligt niveau for at kunne bevæge kroppen hen til det sted, bolden lander:
11. Tryk på (8) og du kommer til OSC RANDOM OFF. Tryk på (6) og du sætter RANDOM ON og på (5) OFF igen. Er knappen sat til ON betyder det, at værdierne i pkt 5, Lposition og Rposition ikke kører skiftevis men random, altså vilkårligt. De ligner lidt af den virkelige bordtennisverden.
12. Tryk på (8) og du kommer til SPEED RANDOM. Tryk på (6) og du kan sætte nogle værdier mellem 0 og 10, tryk på (5), så kan du gå tilbage mod 0. Ved hjælp af denne indstilling kan du variere dybden/længden af boldens placering, i relation til de øvrige indstillinger, du har lavet. Eksempel: Står BALLSPEED til 12 og du sætter SPEEDRANDOM til 6, så vil robotten variere farten vilkårligt mellem 12 og 18. Man skal sikre sig at værdien 18 ikke sender bolden for langt ved f.eks. en anden indstilling eller med at justere på boldhovedet.

Sådan indstiller du robotten til træningsøvelser: NORMAL (indstille alle parametre)

15. Tryk igen på (8) og du kommer til WAIT RANDOM. Her kan med knappen (6) øge tiden mellem to bolde (iflg indstilling 5) med op til 1,00 sekunder og sætte tiden ned mpd 00 sekunder igen. Det betyder, at Den tid i du har sat iflg pkt (6) varieres vilkårligt mellem det antal du har sat i pkt 6 og det antal sek, du sætter for WAIT RANDOM
16. GENERELLE ANVISNINGER:
17. Hvis robotten fejlmelder, at en bold spærrer og robotten stopper: Første gang ring Ole 22411417, næste gang kan I selv. **Husk at bulede bolde udløser robotstop** og husk at bolde udendørs skal tørres af inden de lægges i boldbeholderen.
18. Husk at hvis en øvelse laves med backspin (underskru), skal du dreje robothovedet 180 grader. Læs om det på robothovedet
19. Start og stop robotten ved at trykke på (4), på (3) hvis du bare vil se en enkelt "testbold"
20. HUSK: Bevæg aldrig robothovedet mens robotten. Men du kan godt ændre fart, boldinterval o.l. på kontrolpanelet mens robotten kører.
21. Gå tilbage til punkt 3: Her kan i stedet for "NORMAL" vælge "DRILL", Når du er fortrolig med robotten er der mange fordele ved at anvende "NORMAL" funktionen
22. Robotens muligheder for at placere bolden på bordet:

Figure 2 below illustrates all of the 21 possible positions (C

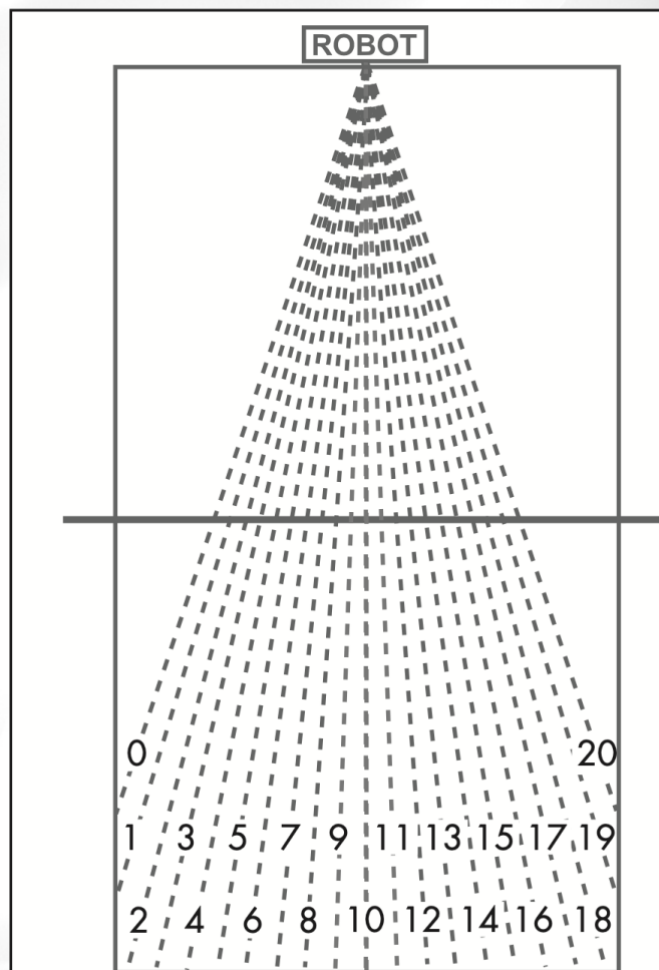


FIGURE 2

OSCILLATOR POSITIONS