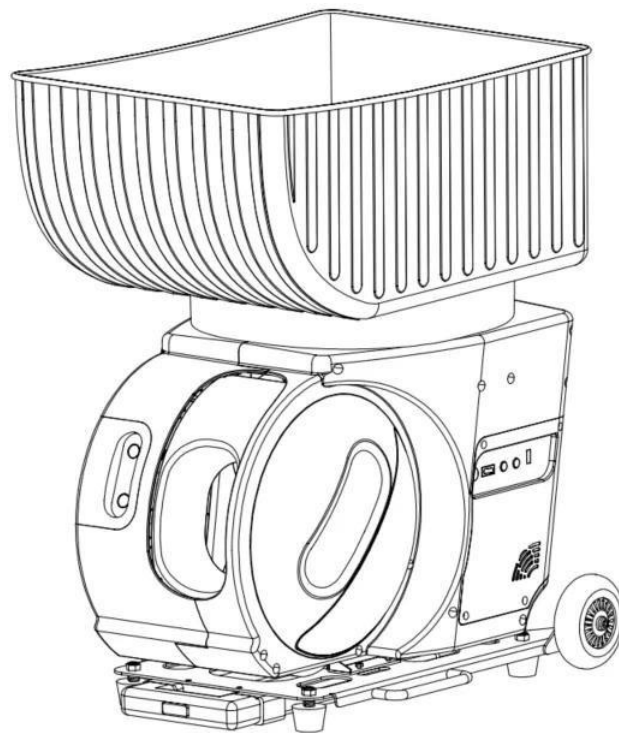


# **PongBot** PACE S SERIES


## **Bedienungsanleitung**

**Nr. V1.2 2025.09**





Version	Datum	Inhalt
Ab V1.1	2025.06	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Es wurde eine Einführung in intelligente Trainings-, Wettkampfherausforderungen und extreme Laufarena-Funktionen hinzugefügt.</li> <li>2. Einführung in Offline-Funktionen hinzugefügt.</li> <li>3. Einführung in selbst zusammengestellte Kombinations-Einzelball-Presets hinzugefügt.</li> <li>4. Fehler in Version V1.0 behoben.</li> </ol>
Nr. V1.2	2025.09	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Die Funktionsbeschreibungen für programmierte Übungen und benutzerdefinierte Übungen wurden aktualisiert.</li> <li>2. Die Funktionsbeschreibungen für die Fernbedienung wurden aktualisiert.</li> <li>3. Die Funktionsbeschreibungen für die Padel-Tennis-Funktion wurden aktualisiert.</li> <li>4. Die Beschreibungen für Fehlercodes wurden aktualisiert.</li> <li>5. Fehler in Version V1.1 behoben.</li> </ol>

# INHALT

Leitfaden zum Lesen .....	5
Hinweis zu Symbolen .....	5
Anwendungshinweise.....	5
APP Herunterladen .....	5
Registrieren Sie ein Konto .....	6
Systemeinstellungen.....	7
Einleitung .....	8
Stückliste.....	9
Anweisungen für Roboter.....	10
Fernbedienung Anweisungen zur Steuerung .....	12
 Smart Tracker Set Anleitung .....	13
Tragbare Batterie.....	14
Roboter-Lichtsignale und Summer-Definitionen.....	18
Verwendung und Sicherheit.....	21
Lagerung und Bewegung.....	23
Erstmalige Verwendung .....	24
Laden Sie den Roboter auf .....	24
Setzen Sie den tragbaren Akku und den Kugelbehälter ein .....	25
Aktivieren Sie den Roboter und verbinden Sie den Roboter mit der APP.....	26
Schließen Sie die Fernbedienung an.....	27
Upgrade .....	27
Offline-Modus .....	28

■ Tennis-Modus .....	29
■ Verbinden Sie den Roboter mit der APP .....	29
■ Einstellungen .....	30
■ Programmierte Übungen.....	31
■ Einstellungen für Kombinationsparameter .....	33
■ Kalibrierung .....	34
■ Seite "Betrieb" .....	35
■  NTRP-Übungen .....	36
■ Kundenspezifische Übungen.....	37
■ Drill-Bibliothek.....	40
■ APP-synchronisierte Übungen .....	41
■ Pace-Gruppe .....	43
■ Intelligentes Tempo.....	44
■ Verbinden Sie die Fernbedienung mit dem Roboter.....	53
■ Einstellungen.....	55
■ Programmierte Übungen.....	56
■  NTRP-Übungen .....	58
■ Kundenspezifische Übungen.....	59
■ APP-synchronisierte Übungen .....	60
■  Intelligentes Tempo.....	61
■ Padel-Tennis.....	63
■ Kundenspezifische Übungen.....	62
■ Produktspezifikationen.....	63

■ Roboter.....	63
■ Fernbedienung.....	65
■ Smart Tracker Set.....	65
■ Tragbare Batterie.....	66
■ Geräte-Upgrade.....	66
■ Roboter-Aufrüstung.....	66
■ Upgrade der Fernbedienung.....	67
■ Definition des Fehlercodes.....	70
■ Leitfaden für die typische Verwendung.....	71
■  Wie verwende ich den adaptiven variablen Rhythmus?.....	73
■ Demonstration der Trainingsfeinabstimmung.....	74
■  Wie verwende ich den Landepunkt der adaptiven Variablen?.....	76
■ After-Sales-Service-Politik und erweiterte Garantie.....	78

# Leitfaden zum Lesen

## Hinweis zu Symbolen



Gilt nur für PACE  
S PRO



Wichtige  
Hinweise



Achten Sie auf die  
erweiterten Notizen

## Anwendungshinweise

Bevor Sie die Geräte der PACE S-Serie verwenden, lesen Sie bitte diese Bedienungsanleitung sorgfältig durch und befolgen Sie die Bedienungsanleitungen für die Installation, den Anschluss und die Verwendung des Geräts, um Geräteschäden oder Sicherheitsunfälle durch Fehlbedienung zu vermeiden. Wenn Sie während des Gebrauchs auf Probleme stoßen, können Sie sich auf den Abschnitt zur Fehlerbehebung in der Bedienungsanleitung beziehen. Oder Sie können uns über die folgende E-Mail kontaktieren. Adresse: [service@pongbotports.com](mailto:service@pongbotports.com)

## APP Herunterladen

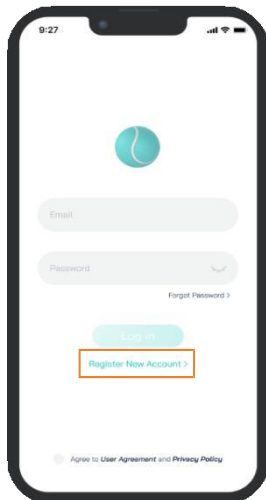
Gehen Sie zu Google Play oder dem Apple Store, um nach Pongbot Tennis zu suchen und es herunterzuladen. Laden Sie den Pongbot Tennis über die folgende Adresse herunter:

<https://pongbotports.com/app-download/>



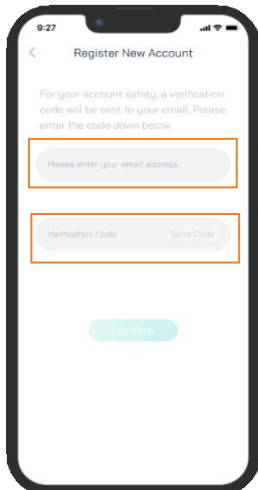
Bei der Installation der APP oder während ihrer Nutzung, im Falle von Eingabeaufforderungen zum Aktivieren Bluetooth oder Ortungsdienste, bitte wählen Sie diese aus, um sie zu aktivieren.

## Registrieren Sie ein Konto



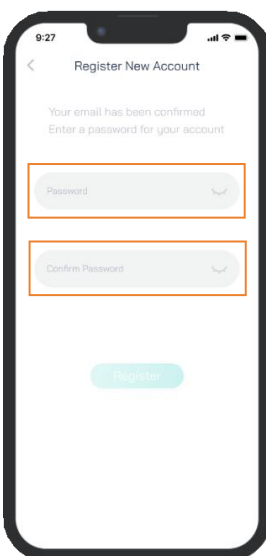
Öffnen Sie die Pongbot APP.

Klicken Sie auf der Anmeldeseite auf "Registrieren"



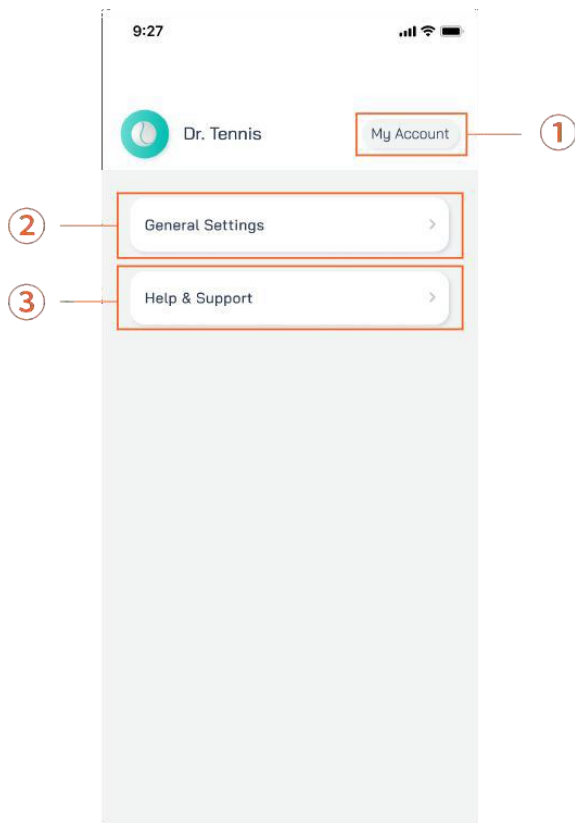
Geben Sie Ihre E-Mail-Adresse ein  
und klicken Sie auf die Schaltfläche  
"Code senden". Zu diesem Zeitpunkt

erhalten Sie einen  
Bestätigungscode, der von Pongbot  
in Ihrer E-Mail gesendet wird. Geben  
Sie den Verifizierungscode ins Feld



Legen Sie auf der weitergeleiteten  
Seite Ihr Passwort fest. Klicken Sie  
nach der Eingabe auf "Bestätigen",  
um die Registrierung eines neuen  
Kontos abzuschließen.

# Systemeinstellungen



Code	Funktion	Die Funktionen nach dem Klicken zur Eingabe
(1)	Mein Konto	<p><b>Konto:</b> Zeigen Sie Ihr aktuelles Konto an oder kündigen Sie es.</p> <p><b>Benutzername:</b> Benutzername anzeigen oder ändern.</p> <p><b>Profilfoto:</b> Profilfoto des Kontos ändern.</p> <p><b>Passwort ändern:</b> Ändern Sie das Kontopasswort.</p> <p><b>Abmelden:</b> Melden Sie sich vom aktuellen Konto ab.</p>
(2)	Allgemeine Einstellungen	<p><b>Aktuelle Version:</b> Überprüfen Sie die aktuelle Version und die neuesten Versionen. Wenn die neueste Version verfügbar ist, ist ein Upgrade möglich.</p> <p><b>Über uns:</b> Sehen Sie sich die kurze Einführung an von PongBot.</p> <p>Rechtliche Informationen: Sehen Sie sich die Nutzungsbedingungen und die Datenschutzrichtlinie an.</p>
(3)	Hilfe&Unterstützung	<p><b>E-Mail-Adresse des Kundendienstes:</b> Senden Sie eine E-Mail an das After-Sales-Team von PongBot.</p> <p><b>Benutzerhandbuch:</b> Überprüfen Sie das Benutzerhandbuch des Roboters.</p>

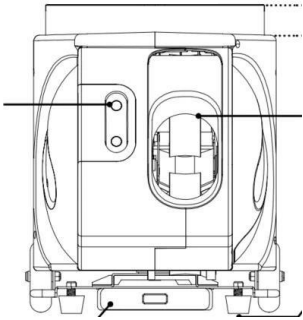
# Einleitung

Die intelligenten Tennisball-Aufschlagroboter der Serie PONGBOT PACE S integrieren eine leistungsstarkes Ballaufschlagsystem und intelligente Trainingsalgorithmen und ist speziell für Profispieler und Trainingseinrichtungen konzipiert. Diese Serie umfasst zwei Modelle, den PACE S und den PACE S PRO. Unter ihnen wertet der PACE S PRO die Intelligente Trainingsfunktion. Ausgestattet mit dem **Smart Tracker Set** kann es fortschrittliche Trainingsmodi wie adaptive Landepunkte, adaptive Rhythmen und intelligente Gefechte. Es kann die Position des Spielers während des Trainingsprozesses in Echtzeit verfolgen und die Ballaufschlagstrategie intelligent an die Bewegungsbahn anpassen, wodurch das Training gezielter und von praktischem Kampfwert wird.

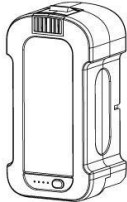
Die PACE S-Serie zeichnet sich durch eine kraftvolle Ballaufschlagleistung aus. Die maximale Aufschlaggeschwindigkeit des Balls kann 130 km/h erreichen, und er ist in der Lage, einen Ball mit hohem Druck bis zu 8,1 Metern zu servieren, was eine Spielumgebung auf professionellem Niveau simuliert. Die maximale Drehzahl kann erreicht werden 60 Umdrehungen pro Sekunde und unterstützt den nahtlosen Wechsel zwischen Topspin und Backspin, wodurch die Trainingsanforderungen mit realistischen Ballflugbahnen abgestimmt werden. Die Landepunkte für die Ballaufschläge erstrecken sich über das gesamte halbe Spielfeld, was von Grundübungen bis hin zu intensiven Konfrontationen einen umfassenden Trainingsbedarf decken kann. Das nahtlose Ballaufschlagsystem kann den Rotationswechsel innerhalb von 1,5 Sekunden abschließen. Es besteht keine Notwendigkeit zu warten und es kann sofort nach der Aktivierung verwendet werden, was die Trainingseffizienz umfassend verbessert.

# Stückliste

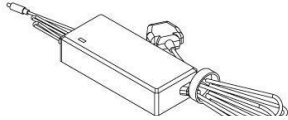
**1** Roboter



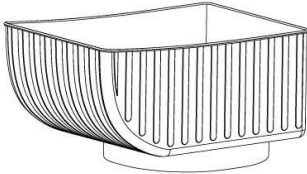
**2** Portable Battery



**3** Portable Battery Charger



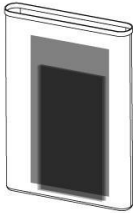
**4** Ball Hopper



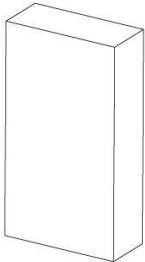
**5** P-CONTROL S PRO  
(Robot Remote Control)



**7** Paper Documents (product operation manuals and warranty, etc.)



**6** Smart Tracker Set



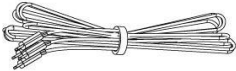
6.1 P-STATION S x2



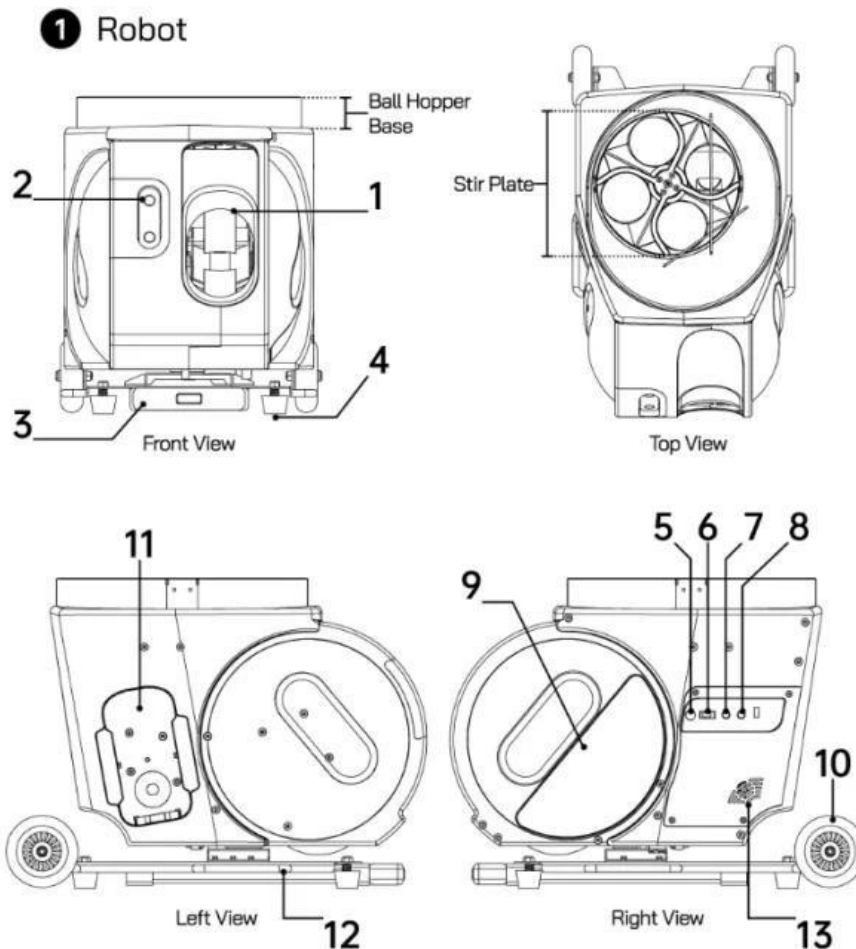
6.2 P-TAG S



6.3 Multi 4 in 1  
Charing Cable



# Anweisungen für Roboter

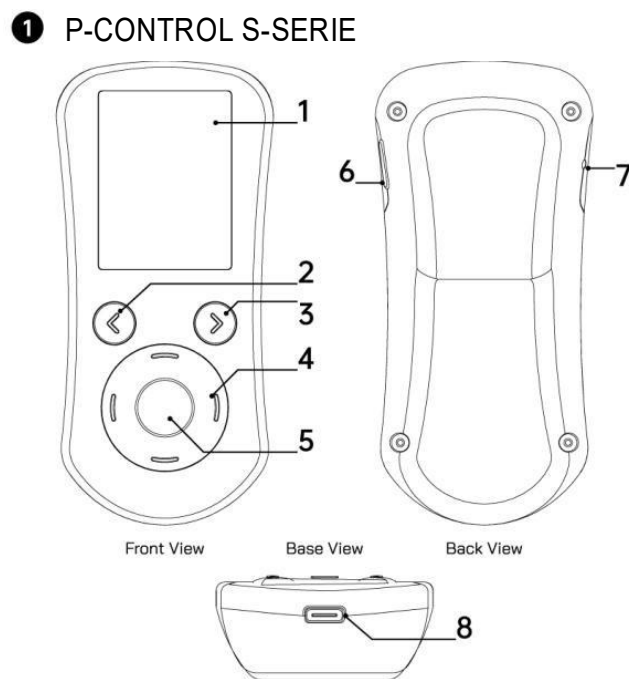


- 1. Ball Export Portal:** Die Position, aus der der Tennisball vom Roboter beschleunigt und ausgeworfen wird.
- 2. LED-Anzeigen vorne:** Unterschiedliche Farben und Blinkfrequenzen der Kontrollleuchte stellen unterschiedliche Zustände des Roboters dar.
- 3. Hebel:** Der Roboter lässt sich bequem bewegen und kann ein- oder ausgefahren werden.
- 4. Füße x 4:** Es stützt den Roboter und hält den Roboter waagrecht.
- 5. Seitliche LED-Anzeige:** Unterschiedliche Farben und Blinkfrequenzen der Kontrollleuchte stellen unterschiedliche Zustände des Roboters dar.

- 6. Ein-/Aus-Taste:** Schalten Sie den Roboter ein oder aus.
  - 7. Quick Start/Stop:** Starten Sie schnell die letzte Trainingseinheit oder stoppen Sie schnell den aktuellen Ballaufschlag.
  - 8. Verbindungstaste:** Drücken Sie sie zweimal kurz. Nachdem Sie den Bluetooth-Pairing-Modus aufgerufen haben, können Sie ihn manuell über Bluetooth mit der Fernbedienung koppeln.
  - 9. Kabinentür:** Nach dem Öffnen der Kabinentür können Sie schnell mit dem im Roboter eingeklemmten Ball umgehen.
  - 10. Rollen x 2:** In Zusammenarbeit mit dem Hebel kann der Roboter bequem bewegt werden.
  - 11. Batteriehalter:** Setzen Sie hier den tragbaren Akku ein.
  - 12. Seitengriffe x 2:** Es ist bequem, den Roboter zu tragen.
  - 13. Summer:** Summende Geräusche mit unterschiedlichen Frequenzen weisen auf unterschiedliche Zustände des Roboters hin.
- PS: Der USB-Anschluss an der Schnittstellenplatine kann zum Aufladen externer Geräte verwendet werden.

## Anleitung zur Fernbedienung

Wird für die Fernsteuerung von Robotern verwendet. Verfügt über mehrere Funktionstasten zum einfachen Einstellen von Servierparametern wie Geschwindigkeit und Winkel, sodass die Bedienung ohne Annäherung an das Gerät möglich ist.



- 1. Bildschirm:** Zeigt Informationen zur UI-Interaktion an.
- 2. Multifunktionstaste (L):** Entspricht der entsprechenden Funktion gemäß der Eingabeaufforderung in der unteren linken Ecke des Bildschirms.
- 3. Multifunktionstaste(R):** Entspricht der entsprechenden Funktion gemäß der Eingabeaufforderung in der unteren rechten Ecke des Bildschirms.
- 4. Richtungstaste:** Bewegen Sie den Cursor innerhalb des Bildschirms.
- 5. Confirm Button:** Bestätigt und führt den Inhalt des ausgewählten Cursors aus.
- 6. Power-Taste:** Halten Sie 2 Sekunden lang gedrückt, um die Fernbedienung ein- oder auszuschalten. Einmal kurz drücken, um den Bildschirm aufzuwecken oder auszuschalten.

**7. Reset-Taste:** Setzen Sie die Fernbedienung zwangsweise auf die Werkseinstellungen zurück. Drücken Sie lange auf die Reset-Taste mit einem Auswerferstift der SIM-Karte, um die Werkseinstellungen wiederherzustellen.

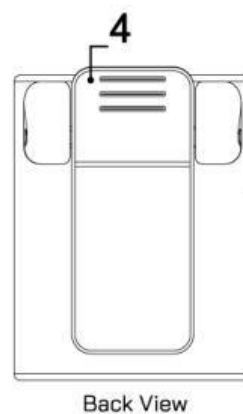
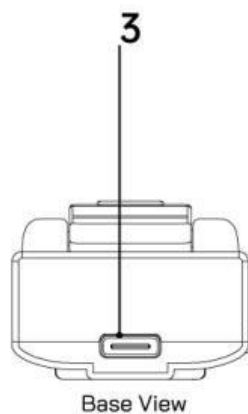
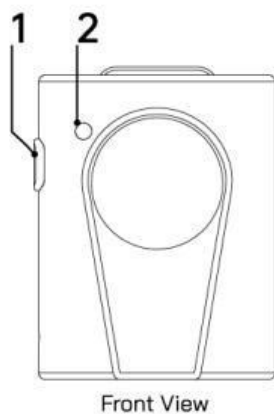
**8. Ladeportal:** Laden Sie die Fernbedienung über Typ-C auf.

## Smart Tracker Set Anleitung

**1** P-STATION S × 2



**2** P-TAG S × 1



**1. Ein-/Aus-Taste:** Wird zum Ein- und Ausschalten des Smart Tracker-Sets verwendet.

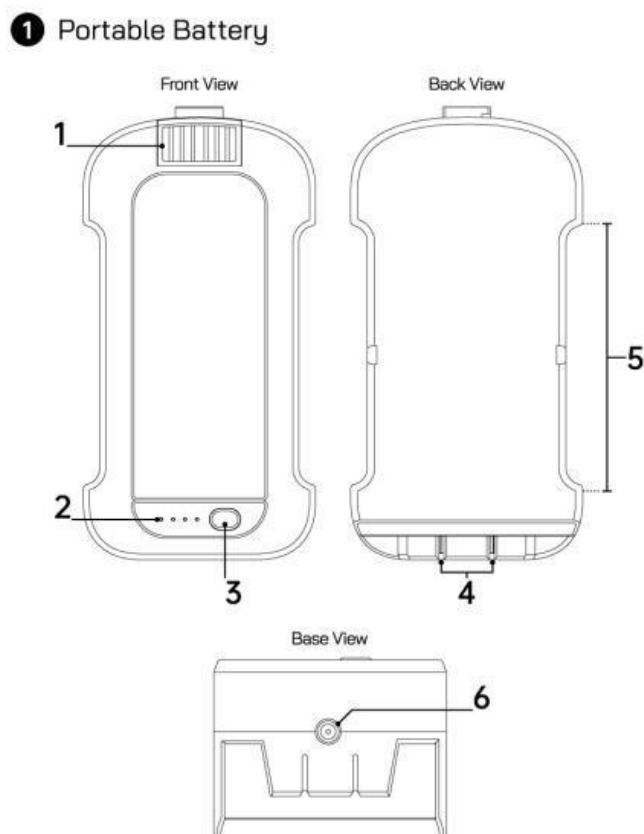
**2. LED-Anzeige:** Zeigt den Verbindungsstatus des Smart Positioning Magic Cube an.

**3. Ladeportal:** Laden Sie es mit einem Typ-C-Datenkabel auf.

**4. Clip:** Wird verwendet, um es an Positionen wie dem Kragen zu befestigen.

## Tragbare Batterie

Der tragbare Akku der PACE S-Serie ist ein Gerät mit einer Kapazität von 7800 mAh, einer Nennspannung von 25,5 V und verfügt über eine Lade- und Entlademanagementfunktion. Diese tragbare Batterie ist mit Hochenergie-Batteriezellen ausgestattet und verwendet ein fortschrittliches tragbares Batteriemanagementsystem.



- 1. Rückzugstaste:** Wird zum Abnehmen und Installieren der mobilen Powerbank verwendet.
- 2. LED-Anzeige:** Ermöglicht es Ihnen, die verbleibende Batteriekapazität zu überprüfen.
- 3. Power-Taste:** Drücken Sie diese Taste, um die Batteriestandsanzeige zu überprüfen.
- 4. Verbindungskerbe:** Wird verwendet, um die Einbauposition der mobilen Powerbank zu fixieren.
- 5. Indented Grip:** Halten Sie hier beim Be- oder Entladen der mobilen Powerbank.
- 6. Ladeportal:** Hier verbinden zum Laden.

## Gebrauchsanweisung des tragbaren Akkus


1. **Batteriestandsanzeige:** Der tragbare Akku ist mit Batteriestandsanzeigeleuchten ausgestattet, die den aktuellen Batteriestand des tragbaren Akkus anzeigen können.
2. **Überladeschutz:** Eine Überladung kann den tragbaren Akku schwer beschädigen. Der Ladevorgang wird automatisch gestoppt, sobald er vollständig aufgeladen ist.
3. **Tiefentladungsschutz:** Eine Tiefentladung kann den tragbaren Akku schwer beschädigen. Wenn der tragbare Akku nicht verwendet wird, unterbricht er den Ausgang, wenn die Spannung auf einen bestimmten Wert abfällt. Der Entladeschutz wird während des Gebrauchs nicht aktiviert.
4. **Kurzschlusschutz:** Im Falle eines erkannten Kurzschlusses unterbricht die tragbare Batterie den Ausgang, um sich selbst zu schützen.

## Überprüfen Sie den Akkustand (während des Gebrauchs)

Wenn der tragbare Akku ausgeschaltet ist, drücken Sie einmal kurz den Netzschalter des tragbaren Akkus, um den aktuellen Akkustand zu überprüfen.

Mit den Akkustandskontrollleuchten kann der Akkustand der mobilen Powerbank während des Entladevorgangs angezeigt werden. Die Definitionen der Kontrollleuchten lauten wie folgt:

LED-Leuchte 1	LED-Leuchte 2	LED-Leuchte 3	LED-Leuchte 4	Akkustand
☀	☀	☀	☀	76%-100%
☀	☀	☀	○	51%-75%
☀	☀	○	○	26%-50%
☀	○	○	○	0%-25%

 (☀:AN;○ :AUS)

## Vorsichtsmaßnahmen für den Einsatz bei niedrigen Temperaturen


1. Die Entladekapazität des tragbaren Akkus nimmt ab, wenn er in einer Umgebung mit niedrigen Temperaturen (unter 5 °C) betrieben wird.

2. In einer Umgebung mit niedrigen Temperaturen wird die endgültige Leistung des Roboters aufgrund der Begrenzung der Ausgangsleistung des tragbaren Akkus geschwächt.

## Anweisungen zum Aufladen

Es wird empfohlen, den tragbaren Akku vor jedem Gebrauch vollständig aufzuladen. Es ist ratsam, das von PongBot offiziell zur Verfügung gestellte Ladegerät zu verwenden.

1. Nehmen Sie den tragbaren Akku aus dem tragbaren Batteriesteckplatz des Roboters.
2. Schließen Sie das Ladegerät an die Wechselstromquelle (100-240 V, 50/60 Hz; bitte verwenden Sie zum Aufladen ein Netzkabel mit entsprechenden Spezifikationen. Verwenden Sie bei Bedarf einen Stromumwandlungsstecker).
3. Schließen Sie den tragbaren Akku an das Ladegerät an.
4. Während des Ladevorgangs leuchtet die Kontrollleuchte des tragbaren Ladegeräts rot. Die Kontrollleuchten des tragbaren Akkus leuchten dauerhaft und die Anzahl der leuchtenden Leuchten zeigt den aktuellen Akkustand an.
5. Wenn die Kontrollleuchte des tragbaren Ladegeräts grün leuchtet, bedeutet dies, dass der tragbare Akku vollständig aufgeladen ist. Bitte trennen Sie den tragbaren Akku vom Ladegerät, um den Ladevorgang zu beenden.

 Wenn der Roboter längere Zeit nicht benutzt wird, ist es ratsam, den tragbaren Akku etwa alle drei Monate aufzuladen, um ihn in gutem Zustand zu halten. Für den tragbaren Akku, der länger als drei Monate nicht gewartet (Laden und Entladen) wurde, ist die Garantie ausgeschlossen.

## Überprüfen Sie den Akkustand (während des Gebrauchs)

Während des Ladevorgangs leuchten die Batteriestandsanzeiger wie folgt:

LED-Leuchte 1	LED-Leuchte 2	LED-Leuchte 3	LED-Leuchte 4	Akkustand
☀	○	○	○	0%-25%
☀	☀	○	○	26%-50%
☀	☀	☀	○	51%-75%
☀	☀	☀	☀	76%-100%

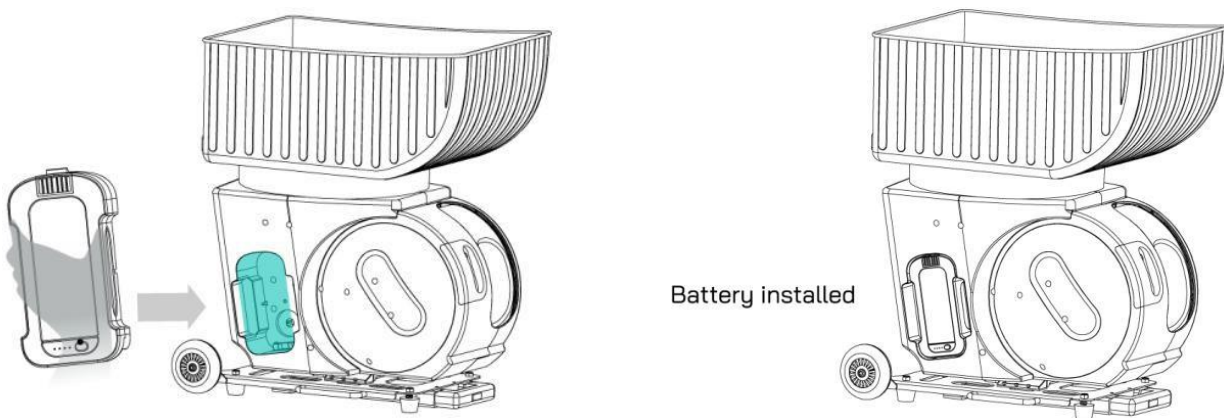


(☀:EIN;○ :AUS)

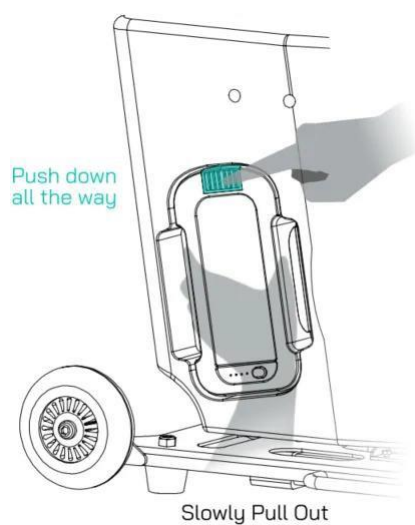
## Einsetzen/Entfernen des tragbaren Akkus

Setzen Sie den tragbaren Akku gemäß der in der Abbildung gezeigten Richtung korrekt ein.

Achten Sie darauf, dass die Schnalle des tragbaren Akkus verriegelt ist. Beim Einschieben sollte ein "Klick"-Geräusch zu hören sein.



Drücken Sie auf den strukturierten Teil der Schnalle des tragbaren Akkus, um den tragbaren Akku zu entfernen.




⚠ Setzen Sie den tragbaren Akku nicht ein oder entfernen Sie ihn nicht, während das Gerät eingeschaltet ist.  
Stellen Sie sicher, dass der tragbare Akku richtig eingesetzt ist.

## Roboter-Lichtsignale und Summer-Definitionen


### Die Bedeutung der seitlichen LED-Anzeige (Normaler Status)

Farbe der Lichter	Zustand der Lichter	Entsprechende Situation
	Blaues Licht    Blitzen Sie langsam auf	Nicht mit der APP oder der P-Control S Pro verbunden
	Blaues Licht    Schnelles Blitzen	In den Bluetooth-Pairing-Modus gewechselt
	Blaues Licht    Bleib glänzen	Verbunden mit der APP oder der P-Control S Pro
	Weißes Licht    Blitzen Sie langsam auf	Roboter-Firmware wird aktualisiert
	Weißes Licht    Bleib glänzen	Die Roboter-Firmware wurde erfolgreich aktualisiert
	Weißer und rote Lichter blinken abwechselnd und schnell	Das Firmware-Upgrade des Roboters ist fehlgeschlagen.




### Die Bedeutung der seitlichen LED-Anzeige (Warnzustand)

Farbe der Lichter	Zustand der Lichter	Entsprechende Situation
	Rotlicht    Bleib leuchten	Kabinentür ist nicht geschlossen



### Die Bedeutung der seitlichen LED-Anzeige (abnormaler Zustand)

Farbe der Lichter	Zustand der Lichter	Entsprechende Situation
	Rotlicht    Blitze langsam	Roboter hat eine Fehlfunktion


### Die Bedeutung der vorderen LED-Anzeigen (Normaler Status)

Farbe der Lichter	Zustand der Lichter	Entsprechende Situation
	Lila Licht Leuchtet weiter	Einschalt-Selbsttest läuft
	Blaues Licht    Blitzen Sie langsam auf	Initialisierung nicht abgeschlossen
	Blaues Licht    Bleib leuchten	Initialisierend


## PONGBOT PACE S SERIE

	Gelblicht      Blitzen Sie langsam auf	Bereitschaftsmodus
	Gelblicht      Bleib leuchten	Pause servieren
	Grünes Licht      Blitzen Sie langsam auf	Countdown für das Servieren läuft
	Grünes Licht      Bleib leuchten	Führen Sie den Befehl zum Öffnen der Kabinentür aus
	Cyan-Licht      Blitzen Sie langsam auf	Pause servieren
	Cyan-Licht      Bleib leuchten	Ausschalten aufgrund eines Stromausfalls

### Die Bedeutung der vorderen LED-Anzeige (Warnzustand)

Farbe der Lichter	Zustand der Lichter	Entsprechende Situation
	Rotlicht      Bleib leuchten	Kabinentür ist nicht geschlossen

### Die Bedeutung der vorderen LED-Anzeige (abnormaler Zustand)

Farbe der Lichter	Zustand der Lichter	Entsprechende Situation
	Rotlicht      Blitzen Sie langsam auf	Roboter hat eine Fehlfunktion

### Die Bedeutung des Summers (Normaler Status)

Summer	Zustand der Geräusche	Entsprechende Situation
• ———	1kurz 1lang	Der Roboter schaltet sich ein
• • • • • •	kontinuierlich kurz	In den Bluetooth-Pairing-Modus gewechselt
••	2kurz(mit einem Intervall von 0,1 Sekunden)	Verbunden mit der APP oder der P-Control S Pro
•	1kurz	Bereit zum Servieren.

### Die Bedeutung des Summers (abnormaler Zustand)



## PONGBOT PACE S SERIE

Summer	Zustand der Geräusche	Entsprechende Situation
• • •	3kurz	Roboter hat eine Fehlfunktion
————	kontinuierlich kurz	Kabinentür ist nicht geschlossen


### Die Bedeutung des Summers (Warnzustand)

Summer	Zustand der Geräusche	Entsprechende Situation
• •	2kurz(mit einem Intervall von 0,1 Sekunden)	Dem Roboter sind die Eier ausgegangen;Der tragbare Akku verfügt über ein unzureichendes Laufwerk.Das Smart Tracker Set hat eine Fehlfunktion

### Die Bedeutung des Smart Tracker Sets (Normaler Status)

Farbe der Lichter	Zustand der Lichter	Entsprechende Situation
	Rote, grüne und blaue Lichter blinken abwechselnd und schnell	Einschalten
	Grünes Licht Bleib leuchten	Verbunden mit dem Roboter
	Blaues Licht Blitzen Sie langsam auf	Nicht mit dem Roboter verbunden
	Grünes Licht Blitzen Sie langsam auf	Aufladung
	Weißes Licht Bleib leuchten	Volle Ladung
	Rotlicht Schnelles Blitzen	Schwache Batterie

### Die Bedeutung des Summers (abnormaler Zustand)

Farbe der Lichter	Zustand der Lichter	Entsprechende Situation
	Rotlicht Bleib leuchten	Gerät hat eine Fehlfunktion

## Verwendung und Sicherheit

Wählen Sie vor der Verwendung des Produkts einen geeigneten Standort und eine geeignete Wetterumgebung gemäß den folgenden Nutzungsanforderungen aus. Beurteilen Sie außerdem Ihre körperliche Verfassung vor der Anwendung sorgfältig, um körperliche Schäden und potenziell lebensbedrohliche Situationen zu vermeiden. Lesen Sie vor der Anwendung unbedingt den folgenden Inhalt.

### Anforderungen an die Nutzungsumgebung

1. Verwenden Sie das Produkt nicht unter widrigen Wetterbedingungen wie hohen Temperaturen, starkem Wind, Regen, Schnee, Nebel usw.
2. Wählen Sie einen geeigneten Sportort für die Verwendung des Produkts aus.
3. Wenn Sie das Produkt nachts verwenden, sollte der Veranstaltungsort über ausreichende Beleuchtungseinrichtungen verfügen, um eine klare Sicht zu gewährleisten und potenzielle Sicherheitsrisiken zu vermeiden.
4. Die Umgebung sollte ruhig und sicher sein, um Störungen von außen und potenzielle Sicherheitsrisiken zu vermeiden.
5. Für die Nutzung der Ponbot Tennis APP ist eine Internetverbindung erforderlich.
6. Verwenden Sie das Produkt nicht in brennbaren und explosiven Umgebungen.

### Vor Gebrauch prüfen

1. Überprüfen Sie vor der Verwendung den Batteriestand des Roboters, des P-Control und des Smart Tracker Set.
2. Stellen Sie sicher, dass der tragbare Akku korrekt in den Steckplatz eingesetzt ist.
3. Vergewissern Sie sich, dass die Kabinentür des Roboters ordnungsgemäß geschlossen ist.
4. Überprüfen Sie nach dem Einschalten den Roboter, ob die Kontrollleuchten nicht normal sind.

5. Überprüfen Sie nach dem Einschalten den normalen Betrieb des Roboter motors.
6. Überprüfen Sie, ob die PongBot APP und die P-Control ordnungsgemäß funktionieren.
7. Überprüfen Sie nach dem Einschalten den normalen Betrieb des Smart Tracker Set.
8. Stellen Sie sicher, dass das Smart Tracker Set in der angegebenen Position platziert ist.
9. Verwenden Sie nur Originalzubehör. Nicht originale Exemplare können die Produktsicherheit gefährden.

## **Gesundheitliche Bewertung**

1. Personen mit chronischen Krankheiten oder gesundheitlichen Problemen wie Herzerkrankungen und Bluthochdruck sollten dieses Produkt unter ärztlicher oder professioneller Anleitung verwenden.
2. Diejenigen, denen es an langfristiger Bewegung mangelt, sollten mit einfachen Trainingseinheiten beginnen und die Intensität allmählich erhöhen, wobei direkte anstrengende Übungen vermieden werden.
3. Beherrschen Sie vor dem Gebrauch die richtigen Übungstechniken, um Verletzungen durch falsche Form zu vermeiden.
4. Bewahren Sie einen guten mentalen Zustand. Vermeiden Sie anstrengende Anwendung bei emotionaler Belastung oder hohem Stress.
5. Tragen Sie geeignete Sportausrüstung, um Verletzungsrisiken zu minimieren.

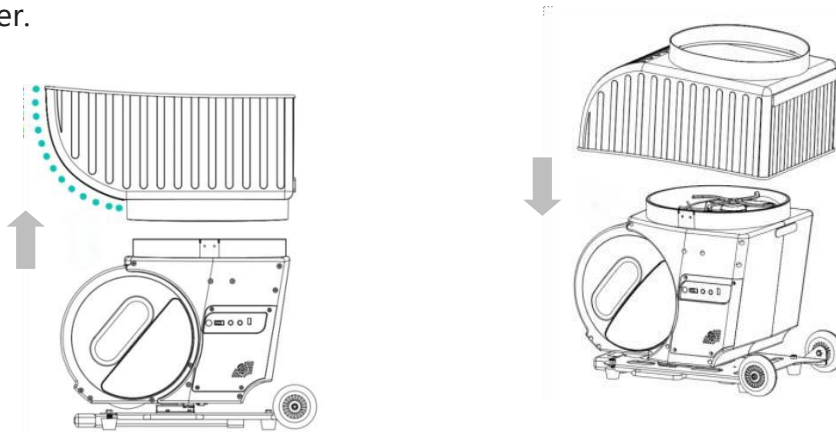
## **Sicherheitstipps**

1. Führen Sie Ihre Hände in keiner Weise in den Roboter ein, während er in Gebrauch ist.
2. Halten Sie sich nach dem Einschalten des Roboters aus nächster Nähe von dem Bereich direkt vor dem Ballauslass fern.
3. Versuchen Sie nicht, die Luke des Roboters während des Betriebs in irgendeiner Weise zu öffnen.
4. Öffnen Sie die Kabinentür des Roboters nicht gewaltsam. Verwenden Sie die Fernbedienung oder die APP, um sie bei Bedarf zu öffnen.

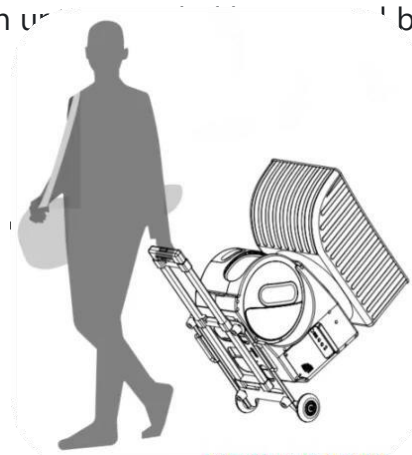
5. Lagern Sie den Roboter oder das mobile Netzteil nicht im Freien.
6. Setzen Sie den Roboter nicht der Nähe von Hochtemperatur- oder wärmeabgebenden Geräten wie Heizungen, Mikrowellenherden, Öfen oder Warmwasserbereitern aus.
7. Beschädigen Sie nicht den tragbaren Akku des Roboters.

## Lagerung und Bewegung

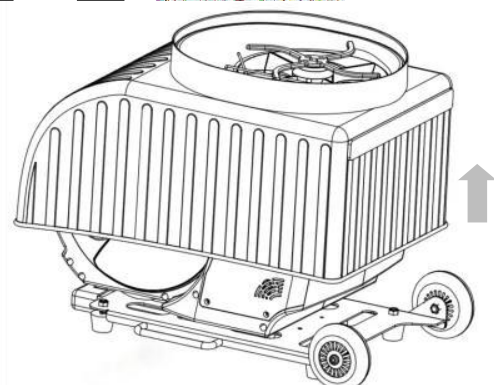
Nehmen Sie nach Gebrauch die Tennisbälle aus dem Ballbehälter, nehmen Sie den Ballbehälter ab, halten Sie das gebogene Ende nach vorne, drehen Sie es und befestigen Sie es am Roboter.



Ziehen Sie beim Bewegen des Roboters zuerst den unteren Griff nach hinten, dann bewegen Sie den Roboter mit dem oberen Griff nach vorne.



Fassen Sie den linken und rechten unteren Griff mit den Händen und heben Sie ihn zur leichteren Handhabung nach oben.



# Erstmalige Verwendung

## Laden Sie den Roboter auf

### Laden Sie den tragbaren Akku auf

1. Schließen Sie das Ladegerät an ein Stromnetz (100-240 V, 50/60 Hz) an. Verwenden Sie zum Aufladen ein Netzkabel mit geeigneten Spezifikationen. Verwenden Sie bei Bedarf einen Stromumwandlungsstecker.
2. Schließen Sie das mobile Netzteil an das Ladegerät an.
3. Während des Ladevorgangs leuchtet die Kontrollleuchte des tragbaren Ladegeräts rot. Die Kontrollleuchten der mobilen Stromversorgung bleiben an, und die Anzahl der leuchtenden Leuchten zeigt den aktuellen Akkustand an.
4. Wenn die Kontrollleuchte des tragbaren Ladegeräts grün leuchtet, ist das mobile Netzteil vollständig aufgeladen. Trennen Sie das mobile Netzteil vom Ladegerät, um den Ladevorgang abzuschließen.

### Laden Sie das P-Control/ Smart Tracker Set auf

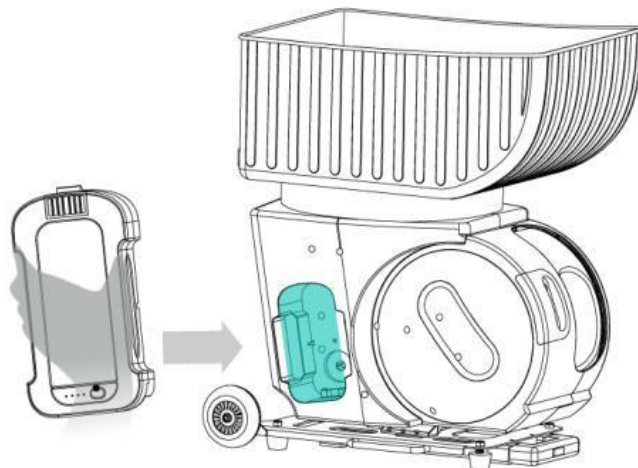
5. Das Typ-C-Ladekabel ist als Standardzubehör von PongBot enthalten. Es wird kein Ladegerät mitgeliefert, daher müssen Sie selbst ein Ladegerät mit einer entsprechenden Nennleistung vorbereiten.
6. Verbinden Sie das USB-Ende des Ladegeräts mit dem von Ihnen vorbereiteten Ladegerät und verbinden Sie das Typ-C-Ende mit dem P-Control und dem Smart Tracker Set.
7. Schließen Sie das Ladegerät an ein Stromnetz (100-240 V, 50/60 Hz) an. Verwenden Sie zum Aufladen ein Netzkabel mit geeigneten Spezifikationen. Verwenden Sie bei Bedarf einen Stromumwandlungsstecker.

8. Eine Anzeige des Batteriestands von 100 % auf der Fernbedienung zeigt an, dass die Fernbedienung vollständig aufgeladen ist.
9. Wenn die Kontrollleuchte des Smart Tracker Sets konstant weiß bleibt, bedeutet dies, dass es vollständig aufgeladen ist.

## Setzen Sie den tragbaren Akku und den Kugelbehälter ein

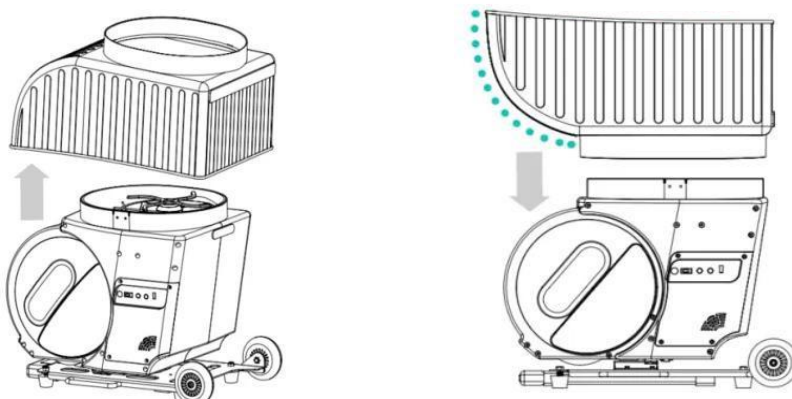
### Einsetzen und Entfernen des tragbaren Akkus

Setzen Sie den tragbaren Akku in der gezeigten Richtung ein. Stellen Sie sicher, dass die Schnalle fest verriegelt ist. Sie sollten ein "Klicken" hören, wenn Sie es hineinschieben.



### Installieren Sie den Kugeltrichter

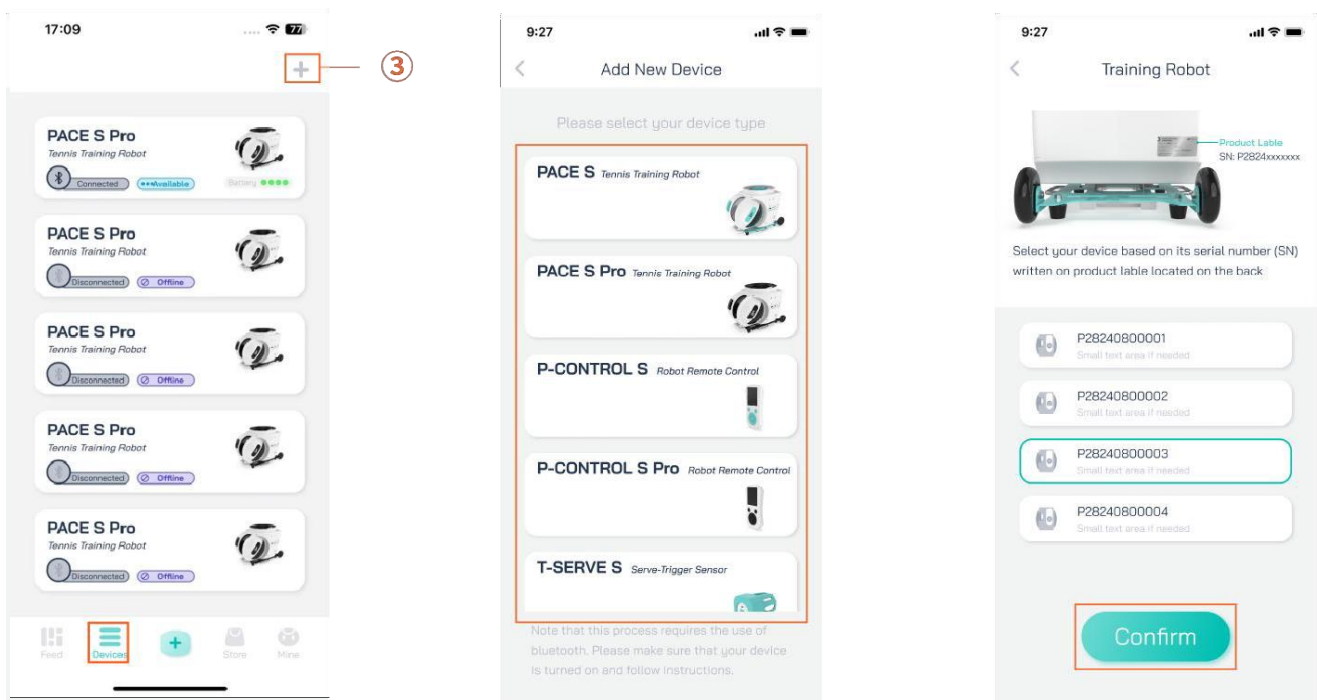
Trennen Sie den Kugeltrichter vom Roboter. Nachdem Sie ihn in eine aufrechte Position gedreht haben, installieren Sie ihn über dem Roboter. Beachten Sie, dass das Bogenende des Kugeltrichters nach vorne zeigen sollte.



## Aktivieren den Roboter und verbinden Sie den Roboter mit der APP

1. Schieben Sie den Schalter des Roboters in die Position "|", um den Roboter einzuschalten.
2. Schalten Sie die Bluetooth- und Standortfunktionen des Mobiltelefons/Tablets ein, auf dem die PongBot Tennis APP installiert ist. Während der Nutzung der APP ist ein Internetzugang erforderlich.
3. Öffnen Sie die Pongbot Tennis APP, tippen Sie unten auf "Geräte" und dann auf das "+"-Symbol in der oberen rechten Ecke der weitergeleiteten Seite. Markieren Sie das entsprechende Robotermodell, und klicken Sie auf die Schaltfläche  
Die App sucht automatisch nach Robotern in der Nähe.
4. Wählen Sie den gesuchten Roboter aus, klicken Sie auf "Verbinden" und dann erneut auf "Bestätigen", nachdem die Verbindung erfolgreich hergestellt wurde.
5. Nachdem der Roboter zum ersten Mal mit der APP verbunden ist, schließt er die Geräteaktivierung automatisch ab und zeichnet die Aktivierungszeit auf, die als Start

Datum des Zeitraums der Qualitätsgarantie.



## Schließen Sie die Fernbedienung an

Nachdem der Roboter aktiviert wurde, koppelt sich die p-control automatisch über Bluetooth mit ihm. Verwenden Sie es direkt, wenn das Robotersymbol in der oberen linken Ecke der p-Steuerung angezeigt wird. Wenn nicht automatisch gekoppelt, manuell wie folgt koppeln.

1. Schalten Sie den Roboter ein und drücken Sie die Pairing-Taste auf der linken Seite der Schnittstellenplatine.

Wenn die LED der Platine von dauerhaft auf schnell wechselt - blau blinkend, wechselt der Roboter in den Bluetooth-Pairing-Modus.

2. Halten Sie für die p-Steuerung den Netzschalter vorne - rechts 2 Sekunden lang gedrückt, um ihn zu aktivieren.


Drücken Sie dann die Verbindungstaste. Drücken Sie auf der Bestätigungsseite auf "Nächste Seite" und warten Sie auf die Kopplung.

3. Sobald das Robotersymbol in der oberen linken Ecke der Startseite angezeigt wird, drücken Sie auf "Fertig", um zur Startseite der Fernbedienung zurückzukehren.

Drücken Sie "Enter", um die Robotersteuerungsseite aufzurufen.

## Upgrade

1. Lassen Sie den Roboter und die Mobiltelefon-APP verbunden und öffnen Sie die Hauptoberfläche der APP.
2. Die APP erkennt automatisch, ob eine verfügbare Geräte-Upgrade-Version verfügbar ist. Wenn dies der Fall ist, wird eine Upgrade-Eingabeaufforderung angezeigt.
3. Klicken Sie auf "Upgrade" und befolgen Sie die von der APP angeforderten Schritte und warten Sie, bis das Upgrade abgeschlossen ist.

 Stellen Sie während des Upgrade-Vorgangs sicher, dass das Gerät über ausreichend Akkuleistung verfügt und das Bluetooth-Signal ist stabil, um Upgrade-Fehler aufgrund von Unterbrechungen zu vermeiden.

## Offline-Modus

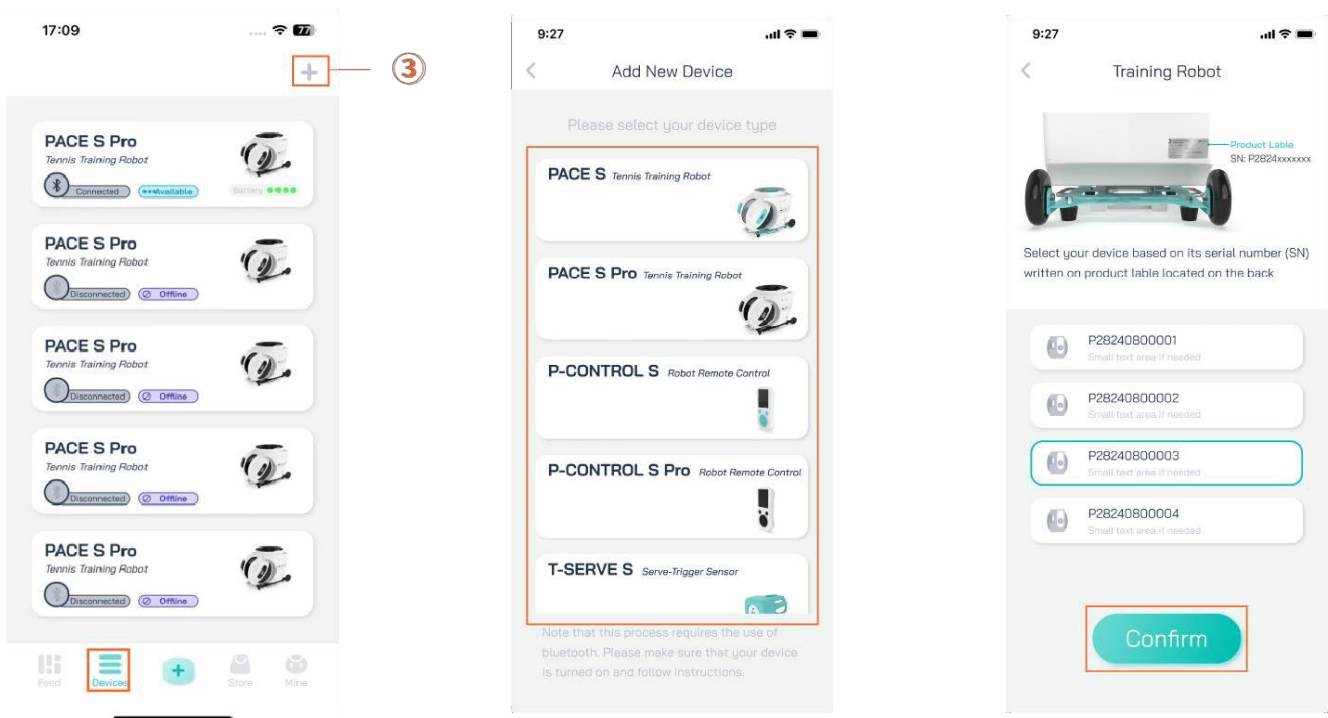
Wenn die APP nach dem ersten Hinzufügen des Roboters zur APP bei der nachfolgenden Verwendung keine Bluetooth-Verbindung mit dem Roboter aufrechterhält, kann der Offline-Modus verwendet werden, um die normale Abfrage und Einstellung der meisten Funktionen zu ermöglichen.

Funktionsmodul	Funktion	Unterstützen	Nicht unterstützt
Programmierte Übungen	Informationen über einzelne Kugeln	√	
	Kalibrierung		√
	Anfangen		√
Kundenspezifische Übungen	Benutzerdefinierte Übungen hinzufügen und bearbeiten	√	
	Test		√
	Verwalten	√	
Drill-Bibliothek	Anzeigen&Hinzufügen	√	
	Versuchen		√
Synchronisierte Übungen	Alle Funktionen		√
PACE Gruppe	Informationen zur Kombination	√	
	Kalibrierung		√
	Anfangen		√
Intelligentes Tempo	Informationen zur Kombination	√	
	Kalibrierung		√
	Anfangen		√
	Details zur Geräteverbindung		√
	Aufzeichnungen der Match-Challenge anzeigen	√	
	Sehen Sie sich die Arena-Rangliste an	√	

# Tennis-Modus

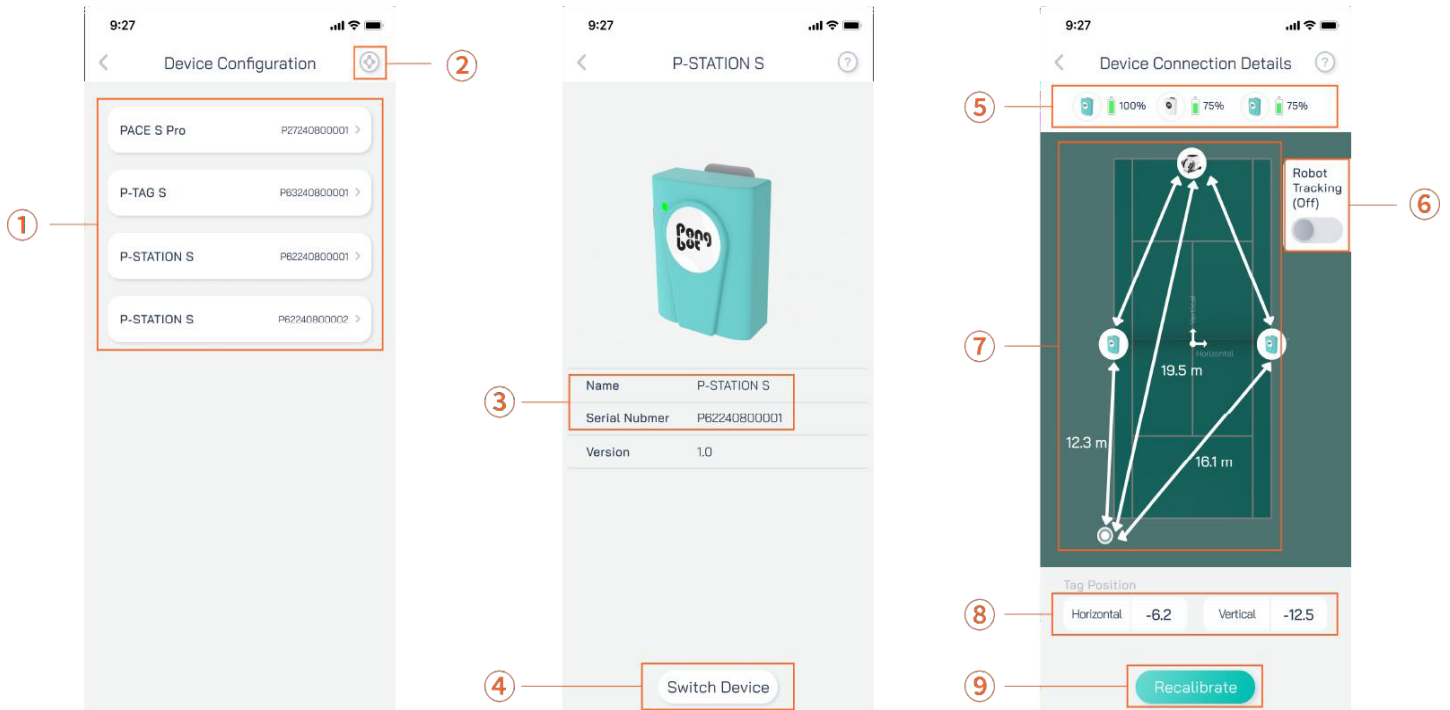
## Verbinden Sie den Roboter mit der APP

1. Schieben Sie den Schalter des Roboters in die Position "I", um den Roboter einzuschalten.
2. Schalten Sie die Bluetooth- und Standortfunktionen des Mobiltelefons/Tablets ein, auf dem die PongBot Tennis APP installiert ist. Während der Nutzung der APP ist ein Internetzugang erforderlich.
3. Öffnen Sie die Pongbot Tennis APP, tippen Sie unten auf "Geräte" und dann auf das "+"-Symbol in der oberen rechten Ecke der weitergeleiteten Seite. Wählen Sie das entsprechende Robotermodell aus und die APP sucht automatisch nach Robotern in der Nähe.
4. Wählen Sie den gesuchten Roboter aus, klicken Sie auf "Verbinden" und dann erneut auf "Bestätigen", nachdem die Verbindung erfolgreich hergestellt wurde.



# Einstellungen

1. Auswahl an Sportmodi: Tennis oder Paddel-Tennis
2. Geräteame: Zeigen Sie den Gerätenamen an oder ändern Sie ihn
3. Gerätekonfiguration:



(1)	Geräteliste	Zeigen Sie die SN-Informationen des Roboters, der P-Station S und des P-Tag s an.
(2)	Details zur Geräteverbindung	Zeigen Sie die Verbindungsdetails des Roboters und des Smart-Tracker-Sets an.
(3)	Geräteschrift	Zeigen Sie den Gerätenamen und den SN-Code an.
(4)	Gerät wechseln	Scannen Sie den QR-Code auf dem Typenschild des Smart-Trackers, der zum Hinzufügen des Geräts eingestellt ist. Das intelligente Positionierungs-Smart-Tracker-Set, das mit der neuen Maschine im Lieferumfang enthalten ist, Das Gerät wurde bereits werkseitig hinzugefügt.
(5)	Intelligentes Tracker-Set.	Überprüfen Sie den Verbindungsstatus und den verbleibenden Akku.
(6)	Roboter-Verfolgung	Aktivieren/Deaktivieren Sie diese Funktion. Einführung: Nach dem Aktivieren und Platzieren des Roboters und P-Station S in Position, folgt der Kopf des Roboters dem P-Tag S.
(7)	Animationseffekt	Zeigen Sie die Position und den Abstand des P-Tags S relativ zum Roboter/ P-Station S in echt an Zeit.
(8)	P-Tag S-Position	Zeigen Sie die P-Tag S-Daten basierend auf den Koordinaten mit der Spielfeldmitte als Ursprung.

(9)	Kalibrieren	Starten Sie die Kalibrierung der relativen Position zwischen dem Smart-Tracker-Set und dem Roboter. Die Schritte finden Sie unter "Geräte verbinden" in Intelligentes Training.
-----	-------------	---

4. Firmware-Upgrade: Aktualisieren Sie die Roboter-Firmware (auf der Seite werden neue Versionen angezeigt).
5. Einstellungen: Stellen Sie die Systemparameter nach Ihren Wünschen ein.
  - ◆ Kabinentür öffnen : Öffnen Sie die Kabinentür. Das Antriebssystem stoppt im geöffneten Zustand; re - initialisieren nach dem Schließen und manuellen Bestätigen.
  - ◆ Einheit: Legen Sie die Maßeinheit für die Seitenlänge fest.
  - ◆ Programmierte Übungenkalibrierung: Passen Sie programmierte Bohrländepunkte an, indem Sie Inhalte filtern, testen und bestätigte Einstellungen speichern.
  - ◆ Countdown für den Service: Schalten Sie die Service-Countdown-Funktion um und stellen Sie die Zeit ein, wenn diese Option aktiviert ist.
  - ◆ LED-Einstellung: Stellen Sie verschiedene LED-Modi ein.
  - ◆ Summer: Stellen Sie verschiedene Buzzer-Modi ein.
  - ◆ Robotermodus: Stellen Sie verschiedene Roboterbetriebsmodi ein.
6. Hilfe und Support: Holen Sie sich technische Dokumente zum Produkt oder senden Sie PongBot nach dem Verkauf eine E-Mail. Überprüfen Sie die Gerätegarantie und die erweiterte Garantie (falls gekauft).
  - ◆ Gerät löschen: Trennen Sie die APP und den aktuellen Roboter über Bluetooth.

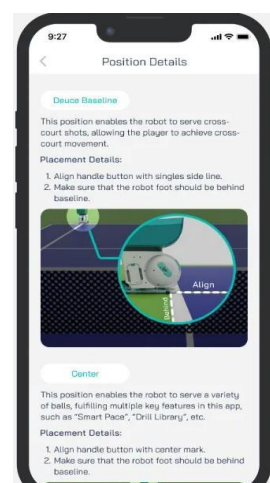
## Programmierte Übungen

### Roboter-Position

Auswählen das entsprechend Maschine Position zufolge in

verschiedene Servierwinkel. Klicken auf "Sehe Position

Einzelheiten" um die Platzierungsanforderungen und Präferenzen

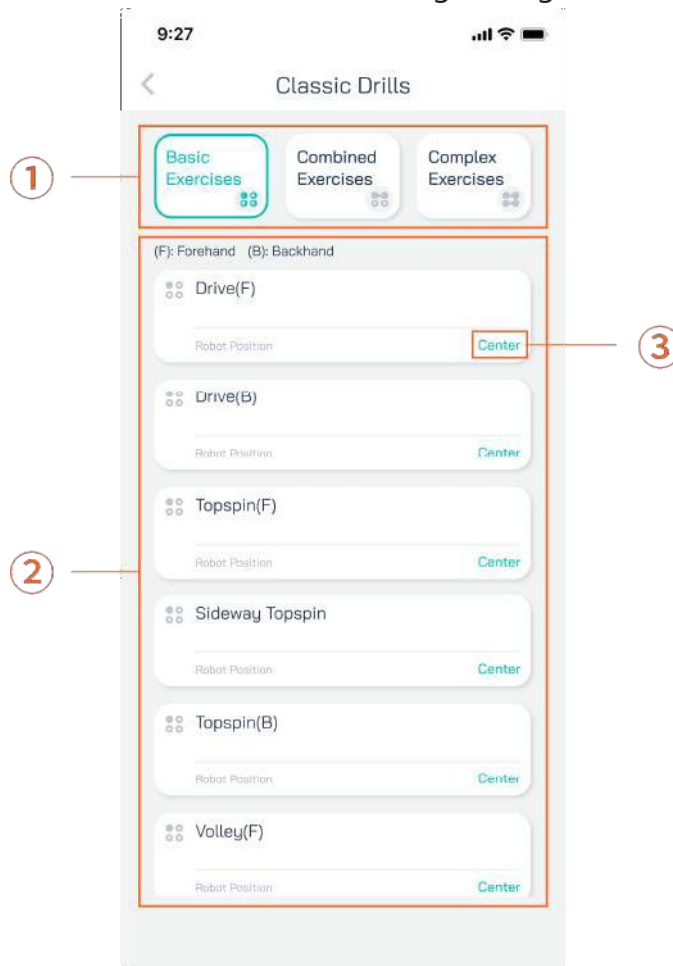


der Kugelbahn verschiedener Maschinenpositionen anzusehen.

## Klassische Übungen

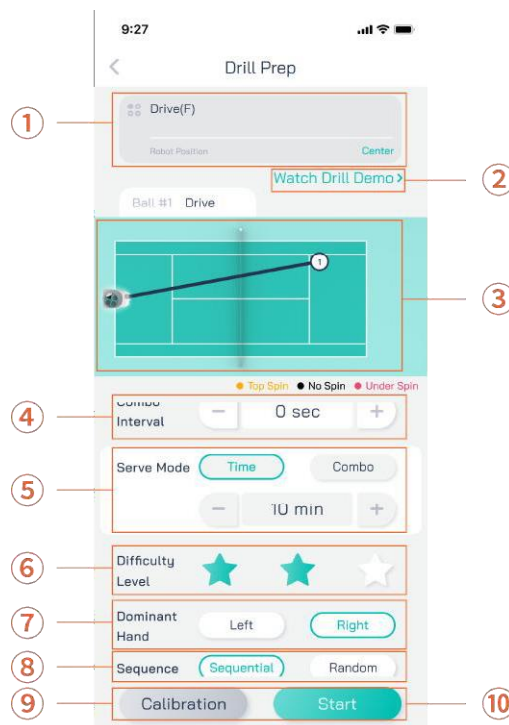
Die Kombinationen in den klassischen Übungen sind in der PongBot Tennis APP voreingestellt.

Wählen Sie eine aus, um schnell mit dem Training zu beginnen.



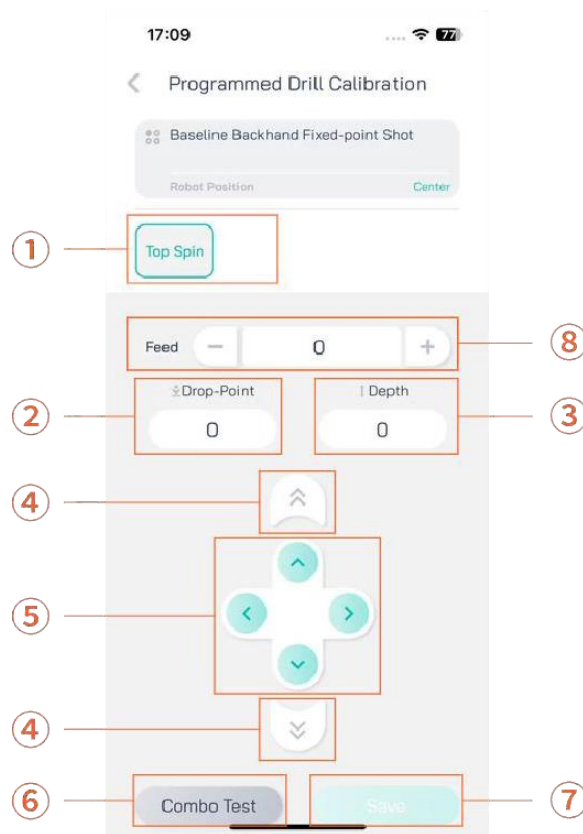
(1)	Auswahl der Kombination	Sie können zwischen grundlegenden, kombinierten und komplexen Übungen wählen (klassifiziert nach der Anzahl der einzelnen Bälle in der Kombination).
(2)	Kombinationsliste	Zeigen Sie alle Preset-Kombinationen an, die auf der Grundlage relevanter technischer Labels, Links-/Rechtshänder-Informationen, Landepositionen usw. umfassend benannt sind. Scrollen Sie auf dem Bildschirm nach oben und unten, um weitere voreingestellte Kombinationen anzuzeigen. (Die Bilder in der Bedienungsanleitung dienen nur als Referenz. Beziehen Sie sich auf die aktuelle Kombinationsliste in der APP.)
(3)	Informationen zur Position	Geben Sie die Informationen zur Platzierungsposition des aktuell ausgewählten Roboters an.

# Einstellungen für Kombinationsparameter



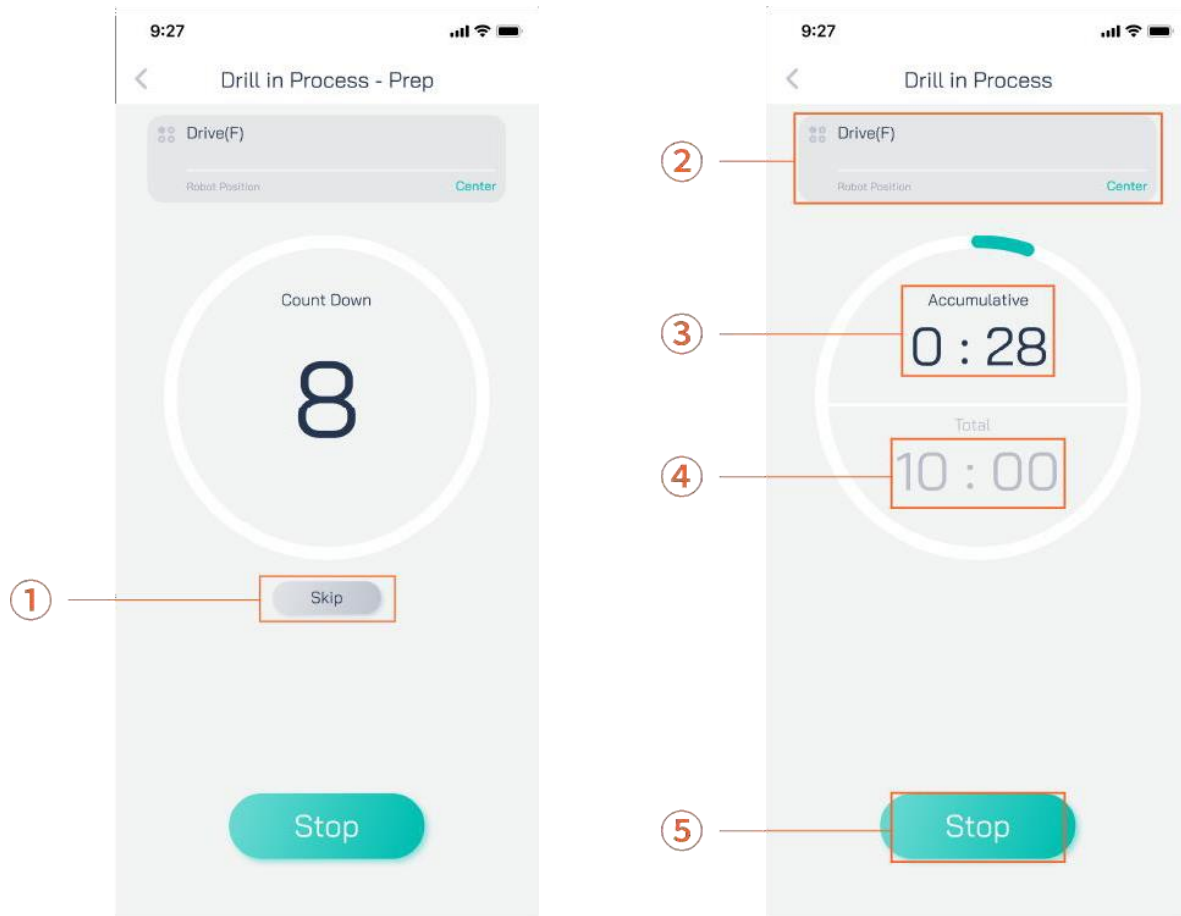
(1)	Informationen zur Kombination	Zeigen Sie den Kombinationsnamen und die Informationen zur Platzierungsposition des Aktuell ausgewählter Roboter.
(2)	Drill-Demo ansehen	Sehen Sie sich das Einführungsvideo der Kombination an (diese Funktion ist derzeit nicht verfügbar).
(3)	Informationen zu einzelnen Kugeln in der Kombination	Zeigen Sie die Landepunkte, Drehungen und Sequenzinformationen einzelner Bälle in der Kombination.
(4)	Combo-Intervall	Stellen Sie die Intervallzeit zwischen zwei benachbarten Gruppen von Bällen ein, um die Position.
(5)	Serve-Modus	Wählen Sie die Uhrzeit und stellen Sie die Servierdauer in Minuten ein. Anzahl der Gruppen auswählen: Legen Sie die Anzahl der servierten Bälle fest, gemessen in Gruppen. Dieser Parameter verfügt über eine Speicherfunktion und verwendet die Einstellungen der letzten Verwendung.
(6)	Schwierigkeitsgrad	Legen Sie den Schwierigkeitsgrad der Kombination fest. Unterschiedliche Sternbewertungen variieren in Parameter wie Aufschlaggeschwindigkeit, Schleudergrad und Aufschlaghäufigkeit.
(7)	Dominante Hand	Legen Sie die dominante Hand fest. Unterschiedliche dominante Hände verändern die entsprechenden Vor- und Rückhandbereiche.
(8)	Reihenfolge	Stellen Sie den Aufschlagsequenzmodus der einzelnen Bälle in der Kombination ein. Im sequentiellen Modus werden die einzelnen Bälle wiederholt in der Reihenfolge serviert. Im Zufallsmodus ist die Wahrscheinlichkeit, dass alle einzelnen Bälle serviert werden, jedes Mal gleich.
(9)	Kalibrierung	Passen Sie die Landepositionen der Bälle in der Kombination in verschiedene Richtungen an. Jede einzelne Kugel in der Kombination kann individuell angepasst werden.
(10)	Anfangen	Nachdem Sie alle oben genannten Parameter bestätigt haben, klicken Sie auf "Start", um die Übung zu starten.

# Kalibrierung



(1)	Einzelne Kugel	Wählen Sie verschiedene Einzelkugeln zur Einstellung aus.
(2)	Drop-Punkt	Zeigt den aktuellen Wert des Landepunkts an. Nimmt man den Roboter als Referenz, passt eine negative Zahl den Landepunkt rechts vom Standardlandepunkt an, und eine Positive Zahl stellt ihn links vom Roboter ein.
(3)	Tiefe	Zeigt den aktuellen Wert des Tiefenparameters an. Nimmt man den Roboter als Referenz, so wird ein Eine negative Zahl stellt den Landepunkt näher am Roboter ein, und eine positive Zahl passt ihn weiter vom Roboter entfernt an.
(4)	Schnelleinstellta ste	Passen Sie den Tiefenparameter schnell an, wobei jede Einstellung eine Amplitude von 10 hat.
(5)	Einstelltasten	Verwenden Sie die linke und rechte Taste, um den Links-Rechts-Parameter anzupassen, und die Aufwärts- und Ab-Tasten, um den Tiefenparameter anzupassen.
(6)	Kombi-Test	Nachdem Sie die Parameter angepasst haben, testen Sie, ob die Landepunkte aller einzelnen Kugeln in der Kombination die erwarteten Ziele erfüllen.
(7)	Retten	Speichern Sie die angepassten Kombinationsparameter.
(8)	Füttern	Stellen Sie die Frequenz der entsprechenden einzelnen Kugeln als Ganzes ein, wobei die Einheit in Sekunden angegeben wird.

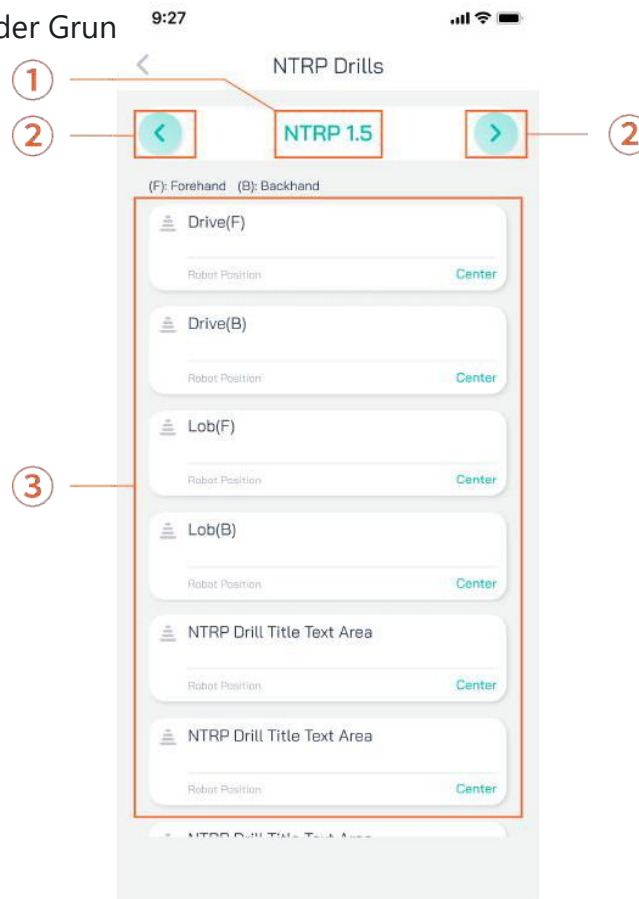
## Seite "Betrieb"



(1)	Hüpfen	Überspringen Sie die Wartezeit auf das Servieren und beginnen Sie direkt mit dem Servieren.
(2)	Informationen zur Kombination	Zeigen Sie den Kombinationsnamen und die Informationen zur Platzierungsposition von Der aktuell ausgewählte Roboter.
(3)	Ausbildungsdauer/Anzahl der Gruppen	Die aktuelle Trainingsdauer oder die Anzahl der absolvierten Gruppen.
(4)	Zieldauer/Anzahl der Gruppen	Die festgelegte Zielschulungsdauer oder die Anzahl der Zielgruppen.
(5)	Aufhören	Stoppen Sie das aktuelle Training.

## NTRP-Übungen

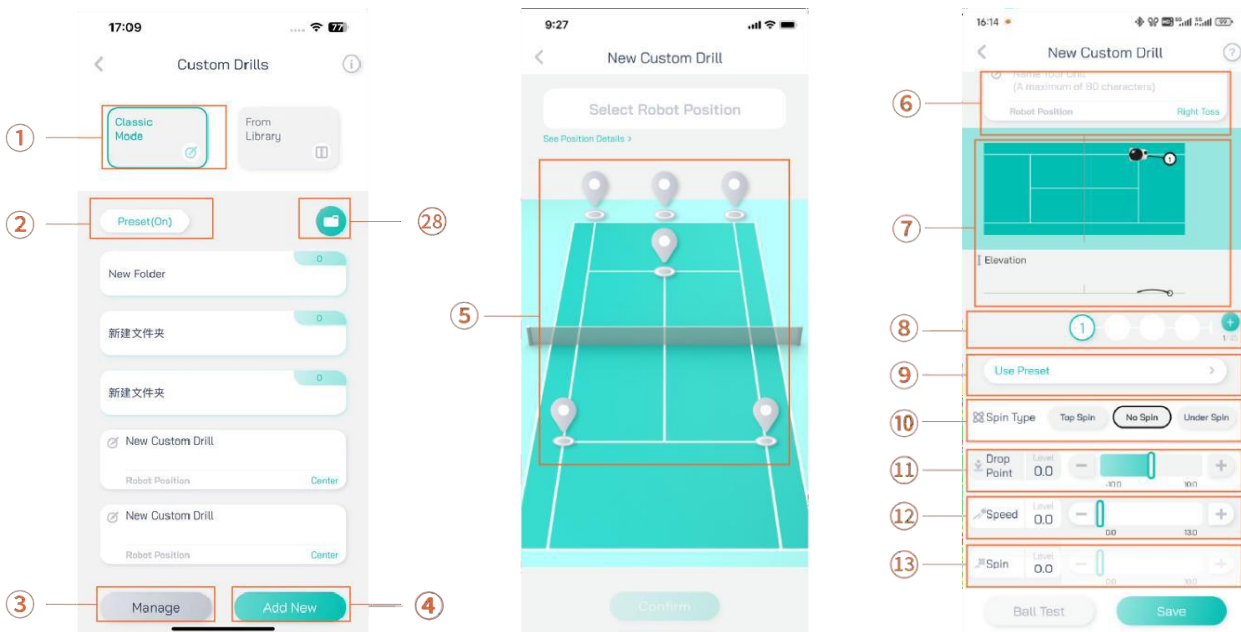
NTRP Drills besteht aus Kombinationen mit entsprechenden Schwierigkeitsgraden, die für Personen auf verschiedenen Niveaus festgelegt sind. Dieser Modus ist nur verfügbar, wenn die Mittelposition an der Grun



(1)	NTRP-Stufe	Zeigen Sie die aktuell ausgewählte NTRP-Ebene an.
(2)	Anpassung Tasten	Passen Sie den NTRP-Pegel an. Die linke Taste senkt den Pegel und der rechte Knopf hebt ihn an.
(3)	Kombinationsliste	Zeigen Sie alle voreingestellten Kombinationen an, die anhand relevanter technischer Beschriftungen, Links-/Rechtshänder-Informationen, Landepositionen usw. umfassend benannt sind. Scrollen Sie auf dem Bildschirm nach oben und unten, um weitere voreingestellte Kombinationen anzuzeigen. (Die Bilder in der Bedienungsanleitung dienen nur als Referenz. Verweisen zur eigentlichen Kombinationsliste in der APP.)

**i** Die Einstellmethode der NTRP-Kombinationsparameter bezieht sich auf die klassische Kombination.

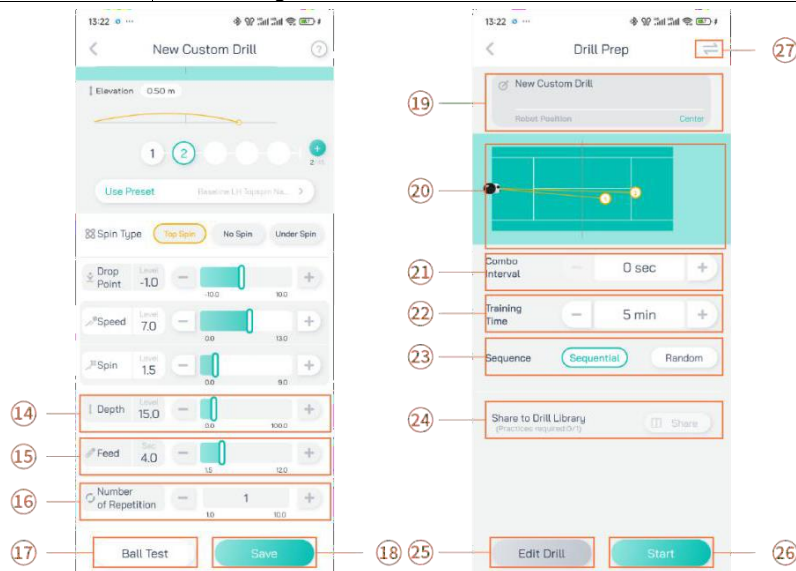
# Kundenspezifische Übungen



(1)	Klassischer Modus	Wenn Sie eine benutzerdefinierte Kombination im klassischen Modus erstellen, können Sie Parameter für alle einzelne Bälle, wie z. B. Ballspin-Typ, Geschwindigkeit, Spin, Tiefe, Frequenz usw.
(2)	Voreinstellen	Aktiviert für die schnelle Referenz zu voreingestellten Parametern für einzelne Kugeln.
(3)	Verwalten	Löschen Sie unerwünschte benutzerdefinierte Kombinationen aus der benutzerdefinierten Liste. Nachdem Sie die Schaltfläche benutzerdefinierte Kombination, können Sie sie in den Zielordner verschieben.
(4)	Neu hinzufügen	Erstellen Sie einen benutzerdefinierten Übungen.
(5)	Position der Platzierung	Wählen Sie die Platzierung des Roboters im klassischen Modus aus und bestätigen Sie sie. Platzieren Sie den Roboter an der entsprechende Position bei der nächsten Verwendung dieser Kombination.
(6)	Kombination Benennung	Benennen Sie den benutzerdefinierten Drill. Es wird empfohlen, Bezeichnungen wie technische Merkmale, Links-/Rechtshand und Landeposition.
(7)	Animationseffekt	Unterstützung bei der schnellen Bearbeitung von benutzerdefinierten Kombinationsparametern. Verschiedene Parameter zeigen durch die Anpassung die Landepositionen und Flugbahnen auf dem Spielfeld an. Die Animation ist Nur als Referenz.
(8)	Voreinstellung verwenden	Beziehen Sie sich schnell auf geeignete Einzelkugeln anhand ihrer technischen Eigenschaften. Parameter kann nach der Auswahl geändert werden.
(9)	Einzelball-Liste	Klicken Sie auf das "+" auf der rechten Seite, um eine einzelne Kugel hinzuzufügen, insgesamt bis zu 45. Lang - drücken Sie eine einzelne Kugel und ziehen Sie sie in den Löschbereich unten, um sie zu entfernen. Wischen Sie auf der Einzelballliste nach links oder rechts, um schnell einen Ball zu finden.
(10)	Spin-Typ	Stellen Sie den Spin-Typ eines einzelnen Balls auf Topspin, No-Spin oder Underspin ein.
(11)	Abgabepunkt	Legen Sie die Landeposition eines einzelnen Balls auf dem Spielfeld fest. Wenn der Parameterpegel negativ ist, befindet sich der Landepunkt im linken Spielfeldbereich des Benutzers, wenn der Benutzer als Referenz verwendet wird. Wenn der Parameterpegel positiv ist,

## PONGBOT PACE S SERIE

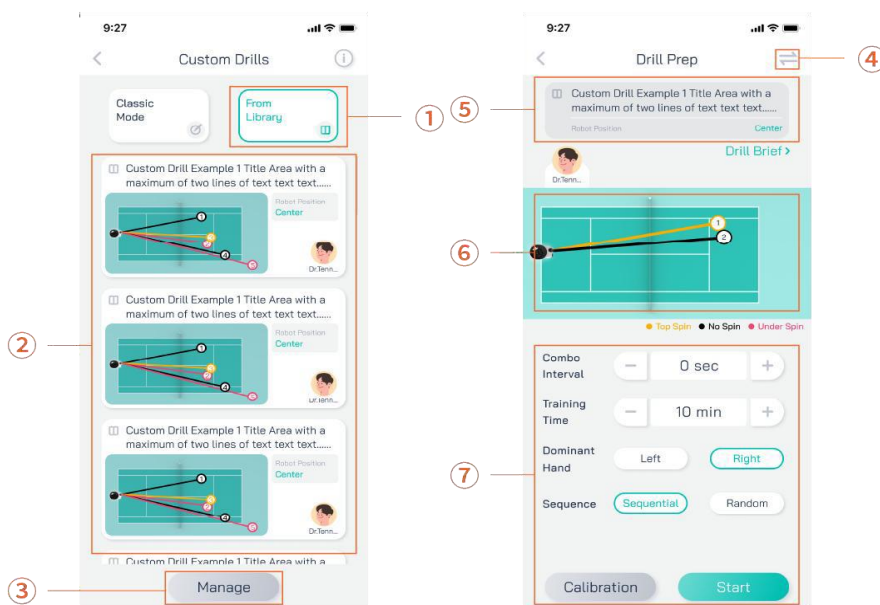
		befindet sich der Landepunkt im rechten Spielfeldbereich des Benutzers.
(12)	Geschwindigkeit	Stellen Sie die Geschwindigkeit ein, mit der der Tennisball zwischen den Rollen des Roboters herausgeschossen wird. Das Je höher der Parameterpegel, desto schneller der Ball.
(13)	Drehen	Stellen Sie die Spin-Intensität des Balls ein, der von den Rollen des Roboters geschossen wird. Höherer Parameter bedeutet stärkerer Spin. Dieser Parameter ist für No-Spin-Bälle nicht einstellbar. Außerdem, um Geschwindigkeit ausbalancieren, variiert der maximale Pegel des Parameters "Spin" je nach Geschwindigkeit.



(14)	Tiefe	Stellen Sie die Landeposition des Tennisballs auf dem Spielfeld unter diesem ein Parameter. Je größer der Parameter, desto weiter ist die Kugel vom Roboter entfernt.
(15)	Füttern	Stellen Sie die Aufschlagfrequenz dieser einzelnen Kugel in Sekunden ein.
(16)	Anzahl der Wiederholungen	Legen Sie fest, wie oft diese einzelne Kugel wiederholt serviert wird. Wenn der Parameter beispielsweise auf 2 gesetzt ist, wird während des Aufschlagvorgangs dieser einzelne Ball serviert kontinuierlich 2 oder 2N mal. (N ist eine natürliche Zahl größer als 0)
(17)	Balltest	Prüfen Sie, ob die Aufschlagqualität des Balls dem erwarteten Ziel unter dem Satz entspricht Parameter für einzelne Kugeln.
(18)	Retten	Speichern Sie die Parameter der benutzerdefinierten Kombination. Nach dem Speichern springen Sie zur Portion Einstellungsseite.
(19)	Kombination Information	Zeigen Sie den Kombinationsnamen und die aktuell ausgewählte Roboterplatzierungsposition an Information.
(20)	Informationen von Single Bälle in der Kombination	Zeigen Sie die Landeposition, den Spin und die Sequenzinformationen einzelner Bälle in der Kombination an.
(21)	Combo-Intervall	Stellen Sie die Intervallzeit zwischen zwei benachbarten Gruppen von Bällen ein, um die Position.
(22)	Trainingszeit	Legen Sie die Trainingszeit in Minuten fest. Dieser Parameter hat eine Speicherfunktion und verwendet die Einstellung der letzten Verwendung.
(23)	Reihenfolge	Legen Sie den Servierreihenfolgemodus der einzelnen Kugeln in der Kombination fest. Im sequentiellen Modus werden die einzelnen Bälle wiederholt in der Reihenfolge serviert. Im Zufallsmodus ist die Wahrscheinlichkeit Alle einzelnen Bälle, die serviert werden, sind jedes Mal gleich.

(24)	In Drill-Bibliothek freigeben	Nachdem Sie eine benutzerdefinierte Kombination einmal gespeichert und ausprobiert haben, kann sie für den Drill freigegeben werden Bibliothek, damit andere Benutzer mit der gemeinsam genutzten benutzerdefinierten Kombination trainieren können.
(25)	Drill bearbeiten	Geben Sie die Parameter in der benutzerdefinierten Kombination zurück und bearbeiten Sie sie erneut.
(26)	Anfangen	Nachdem Sie alle oben genannten Parameter bestätigt haben, klicken Sie auf "Start", um die Übung zu starten.
(27)	Synchronisieren	Synchronisieren Sie die gespeicherte benutzerdefinierte Kombination mit der synchronisierten Trainingsliste der Die APP.
(28)	Ordner	Erstellen Sie einen neuen Ordner und benennen Sie ihn nach Belieben.

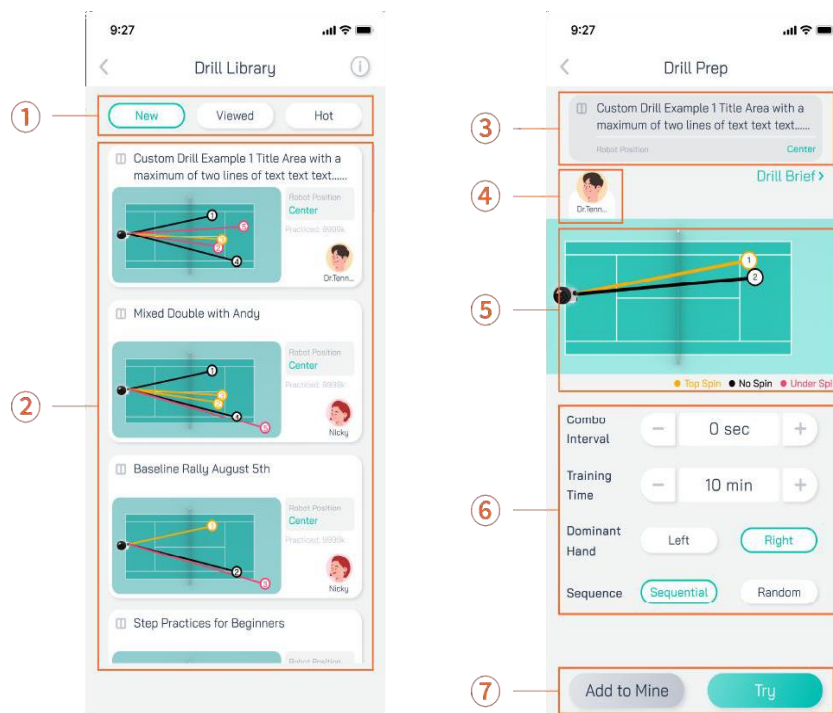
## Aus der Bibliothek



(1)	Aus der Bibliothek	In diesem Modus gibt es standardmäßig keine Kombinationen. Kombinationen müssen der Liste dieses Modus aus der Drill-Bibliothek hinzugefügt werden. Die Methode zum Hinzufügen wird in der 1.5 Drill Library eingeführt. In diesem Kapitel werden die Operationen vorgestellt, nachdem Sie die Liste dieses Modus erweitert haben.
(2)	Kombinationsliste	Sehen Sie sich die Einführung jeder Kombination, die Platzierungsposition des Roboters, die Landeposition, die Flugbahn und die Spin-Informationen einzelner Bälle sowie die Informationen des Sharers an.
(3)	Verwalten	Löschen Sie unerwünschte benutzerdefinierte Kombinationen aus der Liste.
(4)	Sync-Kombination	Synchronisieren Sie diese Kombination mit der synchronisierten Trainingsliste der P-Control APP.
(5)	Einführung in die Kombination	Sehen Sie sich die Erklärung und Einführung der Kombination durch den Sharer an.
(6)	Animationseffekt	Zeigen Sie die Platzierungsposition des Roboters, die Landeposition, die Flugbahn und die Spin-Informationen einzelner Bälle an.
(7)	Weitere Parameter	Die Einstellmethode der anderen Parameter ist die gleiche wie die der Kombinationseinstellungen im klassischen Modus.

## Drill-Bibliothek

Die PongBot Drill Library-Plattform ermöglicht und ermutigt alle Benutzer, ihre individuell bearbeiteten Kombinationen zu teilen. Natürlich können Sie auch nach hervorragenden benutzerdefinierten Kombinationen suchen und diese direkt verwenden, die von anderen Benutzern in der Drill Library geteilt werden. Wir hoffen, dass durch die Drill Library-

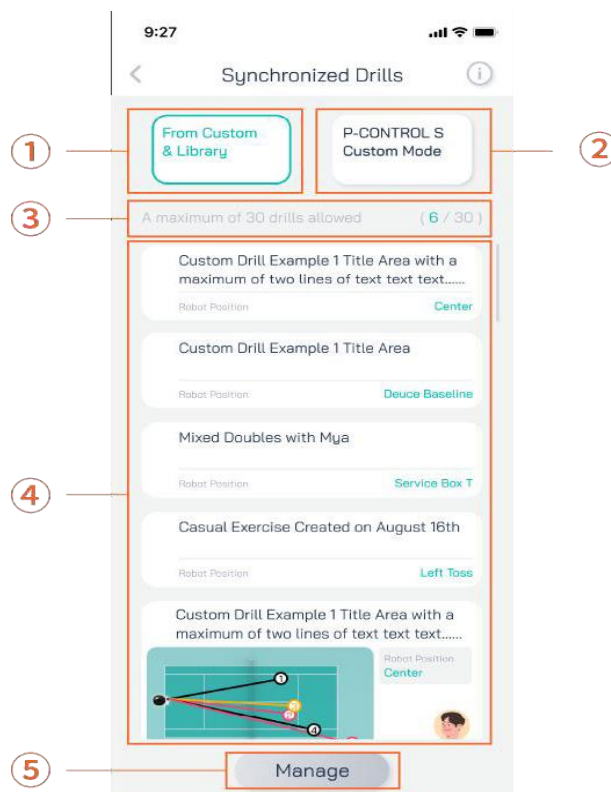


Plattform alle Benutzer den PongBot-Roboter effizient und bequem nutzen können.

(1)	Schilder	Wählen Sie verschiedene Tags aus, um die entsprechenden Kombinationen der Bohrbibliothek zu filtern.
(2)	Liste der Drill-Bibliothek	In der Liste können Sie Kombinationseinführungen, Landepositionen, Flugbahnen, Drehungen aller einzelnen Bälle, Roboterplatzierung und Informationen zum Teilhaber anzeigen.
(3)	Kombination Einleitung	Sehen Sie sich detaillierte Kombinationseinführungen an. Wenn dies nicht vollständig angezeigt wird, klicken Sie auf "Drill Brief".
(4)	Mitbenutzenden	Zeigen Sie Informationen zum Teilhaber an.
(5)	Animationseffekt	Zeigen Sie die Roboterplatzierung, Landepositionen, Flugbahnen und Drehungen einzelner Bälle an.
(6)	Parameter-Einstellungen	Andere Parametereinstellungen sind die gleichen wie im klassischen Modus.
(7)	Hinzufügen und ausprobieren	Fügen Sie der Liste "Aus Bibliothek" in benutzerdefinierten Kombinationen Kombinationen hinzu. Testen Sie die tatsächliche dienende Wirkung von Kombinationen.

## APP-synchronisierte Übungen

Die Synchronisierung von Kombinationen ist in zwei Hauptbereiche unterteilt. Der erste Abschnitt verwaltet die klassischen Modus-Kombinationen und die aus der Übungen-Bibliothek unter den benutzerdefinierten Kombinationen, die mit den synchronisierten Kombinationen der P-Control APP synchronisiert sind. Die zweite Sektion kümmert sich um die technischen - Aktionskombinationen einzelner Bälle im individuellen Training der P-Control.

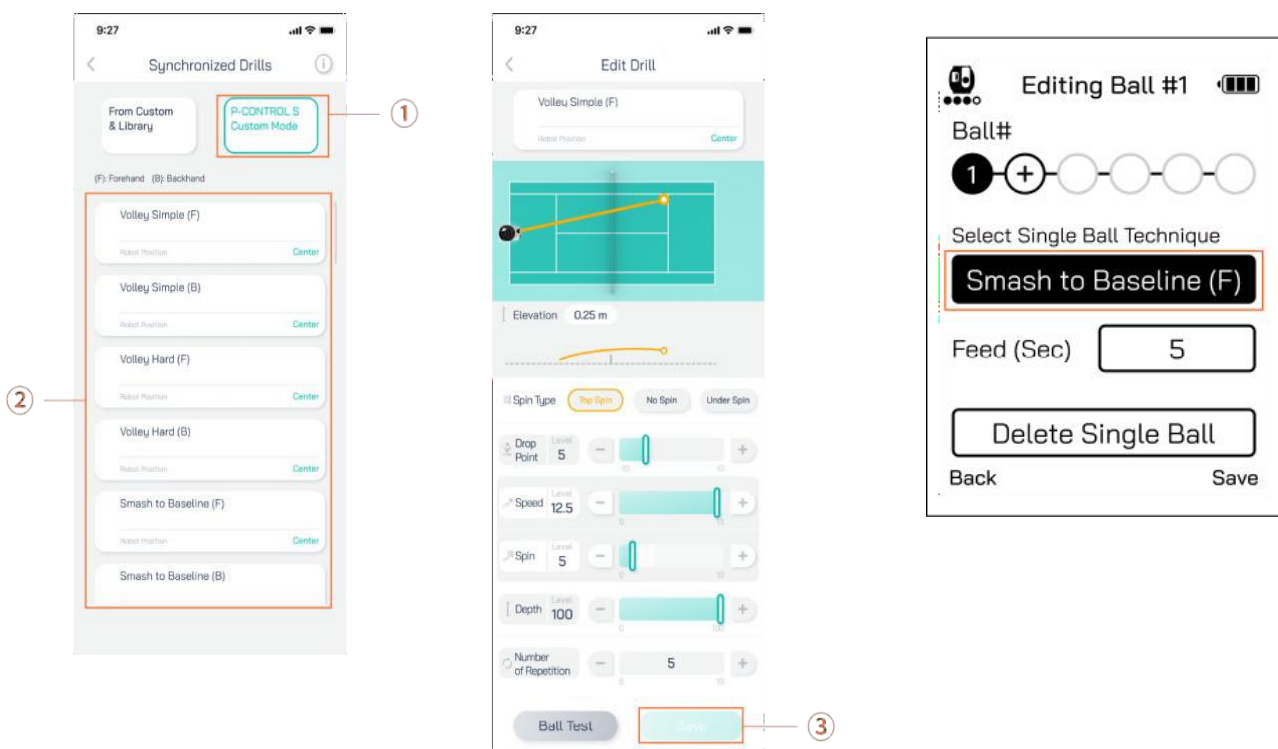


(1)	Von Custom & Library	Der Eintrag zur Verwaltung der synchronisierten Trainingskombinationen in der APP des P-Control.
(2)	P-Control Custom Modus	Der Eintrag zur Verwaltung der Technik-Aktions-Kombinationen einzelner Bälle im Custom-Training der P-Control.
(3)	Zahl von Gruppen-Eingabeaufforderung	Überprüfen Sie die Anzahl der synchronisierten Kombinationen und die maximale Anzahl, die synchronisiert werden kann.
(4)	Liste der Synchronisationskombinationen	Überprüfen Sie die Informationen in den synchronisierten Kombinationen, wie z. B. Kombinationsnamen, Landepositionen, Flugbahnen, Mengen, Drehungen einzelner Bälle usw. sowie die Platzierungsposition des Roboters.
(5)	Verwalten	Löschen Sie unerwünschte Kombinationen aus der Synchronisierungsliste.

## Benutzerdefinierter Modus mit P-Steuerung

Der Wert des benutzerdefinierten Modus von PongBot liegt in der Voreinstellung allgemeiner grundlegender technischer Einzelballparameter in der APP. Benutzer können während des benutzerdefinierten Fernsteuerungstrainings direkt technische Aktions-Tags auswählen, um die Kombination und Abfolge der technischen Aktionen schnell abzuschließen.

Um ein besseres Erlebnis zu bieten, ermöglicht PongBot den Benutzern, die Parameter für einzelne Bälle nach eigenem Ermessen zu ändern. (Dieser Modus unterstützt nur das Ändern und Testen von Einzelballparametern, wenn sich der Roboter in der Mittelposition der Grundlinie befindet.)

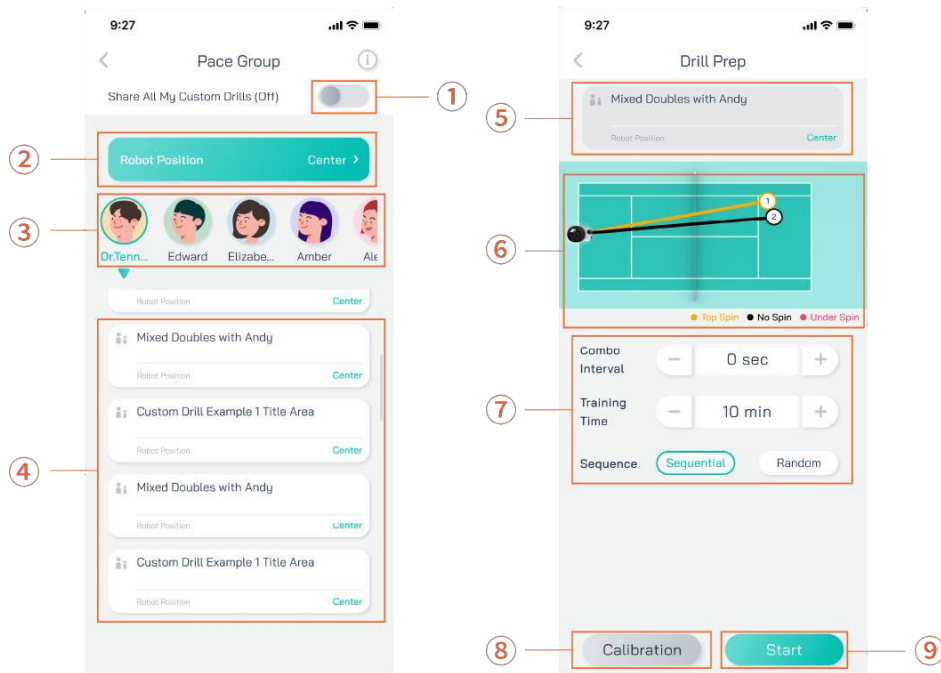


(1)	P-Control Custom Modus	Der Eintrag zur Verwaltung der Technik-Aktions-Kombinationen einzelner Bälle im Custom-Training der P-Control.
(2)	Kombinationsliste	Sehen Sie sich alle technischen Aktionen von Einzelbällen an. Wischen Sie auf dem Bildschirm nach oben, um weitere Kombinationen anzuzeigen.
(3)	Retten	Die Methode zur Änderung der technischen Aktionen einzelner Kugeln ist die gleiche wie im klassischen Modus für benutzerdefinierte Kombinationen. Speichern Sie nach Abschluss der Änderung. Nach dem Speichern aktualisiert der P-Control die Parameter automatisch, sobald er mit dem Roboter verbunden ist.

## Pace-Gruppe

Die Pace Group nutzt den Roboter als gemeinsame Speicherplattform für alle Benutzer.

Nachdem ein Benutzer die Funktion "Pace Group" aktiviert hat, können andere Benutzer alle im Roboter gespeicherten benutzerdefinierten Kombinationen freigeben.

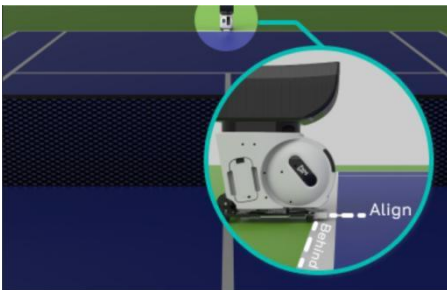


(1)	Freigabe-Schalter	Schalten Sie die Funktion für benutzerdefinierte Übungen ein/aus.
(2)	Roboter-Position	Filtern Sie alle gemeinsam genutzten Kombinationen nach unterschiedlichen Platzierungspositionen der Roboter. Nach Bestätigung der gefilterten Position muss der eigentliche Roboter an der entsprechenden Position platziert werden.
(3)	Benutzer	Filtern Sie die entsprechenden benutzerdefinierten Kombinationen, indem Sie verschiedene Benutzer auswählen.
(4)	Kombination Liste	Wählen Sie eine Kombination aus den Kombinationen aus, die nach verschiedenen Bedingungen gefiltert sind, und Dann können Sie den nächsten Vorgang ausführen.
(5)	Kombination Name	Zeigen Sie den Kombinationsnamen und die aktuell ausgewählte Roboterplatzierungsposition an Information.
(6)	Animationseffekt	Zeigen Sie die Landeposition, den Spin und die Sequenzinformationen einzelner Bälle an. die Kombination.
(7)	Kombination Parameter	Die Methode zum Festlegen der Kombinationsparameter ist die gleiche wie in der Klassischer Modus.
(8)	Kalibrierung	Stellen Sie die Landeposition innerhalb der Kombination in verschiedene Richtungen ein. Jeder Eine einzelne Kugel in der Kombination kann individuell eingestellt werden.
(9)	Anfangen	Nachdem Sie alle oben genannten Parameter bestätigt haben, klicken Sie auf "Start", um die Bewegung zu starten.

## Intelligentes Pace

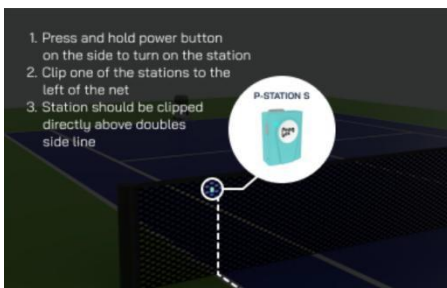
PongBot Smart Pace ist mit selbst entwickelten intelligenten KI-Algorithmen ausgestattet und kombiniert intelligente Positionierungs- und Sensorhardware, um ein realistisches Match-Szenario für die Benutzer zu schaffen. Bei einem intelligenten Training passt der Roboter den Servierhythmus, die Landeposition oder die Schwierigkeit in Echtzeit an die Position des Benutzers an.

### Tutorial zum Geräteanschluss



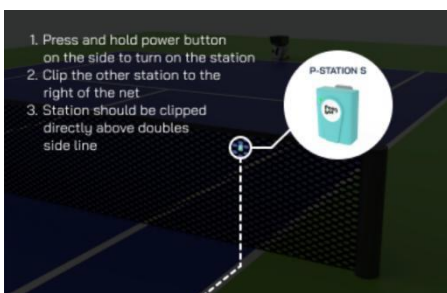
#### Schritt 1:

Platzieren Sie den Roboter in der Mittelposition der Grundlinie und schalten Sie ihn ein.



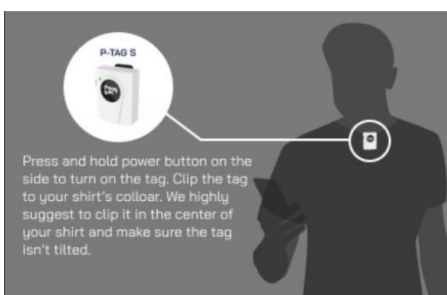
#### Schritt 2:

Der Smart Tracker1 wird an das Tennisnetz oberhalb des Schnittpunkts zwischen der Seitenlinie des Doppels auf der linken Seite und dem Netz geclipst.



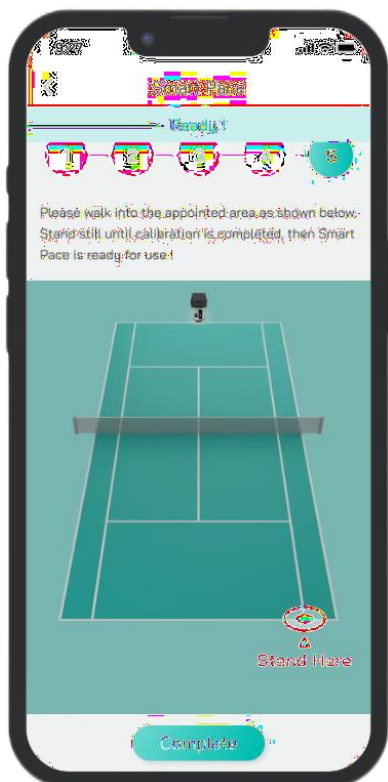
#### Schritt 3:

Der Smart Tracker2 wird über dem Schnittpunkt der Doppel-Seitenlinie der rechten Seite und des Netzes an das Tennisnetz geclipst.




#### Schritt 4:

Befestigen Sie den Smart Tracker3 in der mittleren Position des Halsbandes.



#### Schritt 5:

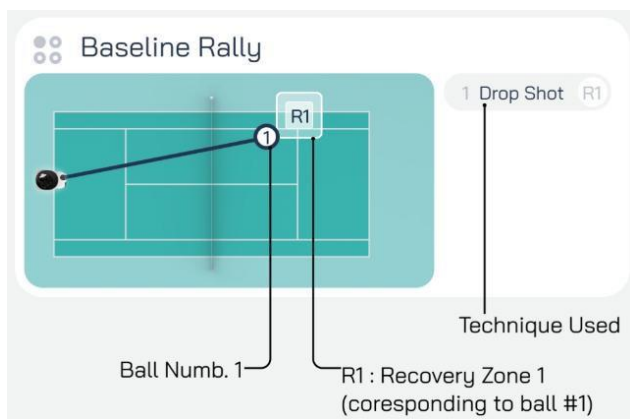
1. Die Person mit dem Smart Tracker3 steht an der im Diagramm gezeigten Position und wartet auf die Kalibrierung.
2. Bestätigen und starten Sie das intelligente Training.

 *Laden Sie vor dem Gebrauch den tragbaren Akku und das Smart Tracker-Set vollständig auf. Wenn die Positionskalibrierung nach längerer Zeit nicht abgeschlossen werden kann, können Sie zu den Einstellungen - Gerätekonfiguration gehen, um den Verbindungsstatus zwischen dem Smart-Tracker-Set und dem Roboter zu überprüfen und die Kalibrierung erneut durchzuführen.*

## Intelligenter Pace-adaptiver variabler Rhythmus

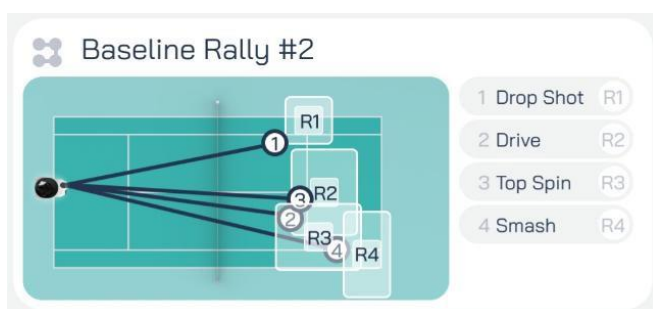
Bei dieser Funktion passt sich das System automatisch dem Bewegungsrhythmus des Nutzers an. Wenn der Benutzer den ersten Rückgabebereich R1 betritt, den ersten Aufschlag und Return auslöst, muss er in den nächsten Bereich R2 wechseln. Das System serviert den nächsten Ball erst, nachdem es seine Ankunft in R2 erkannt hat, und so weiter.

### Grundlegende Übungen



Der Spieler muss nach dem Fangen des Balls in den dafür vorgesehenen Bereich (Return-Zone) zurückkehren, um den nächsten Aufschlag auszulösen. Der Benutzer kann jede Kugel und die entsprechende Rücklaufzone nach Bedarf einstellen und kalibrieren.

## Komplexe Übungen



Ein Trainingssatz kann mehrere Bälle und die entsprechenden Return-Bereiche enthalten.

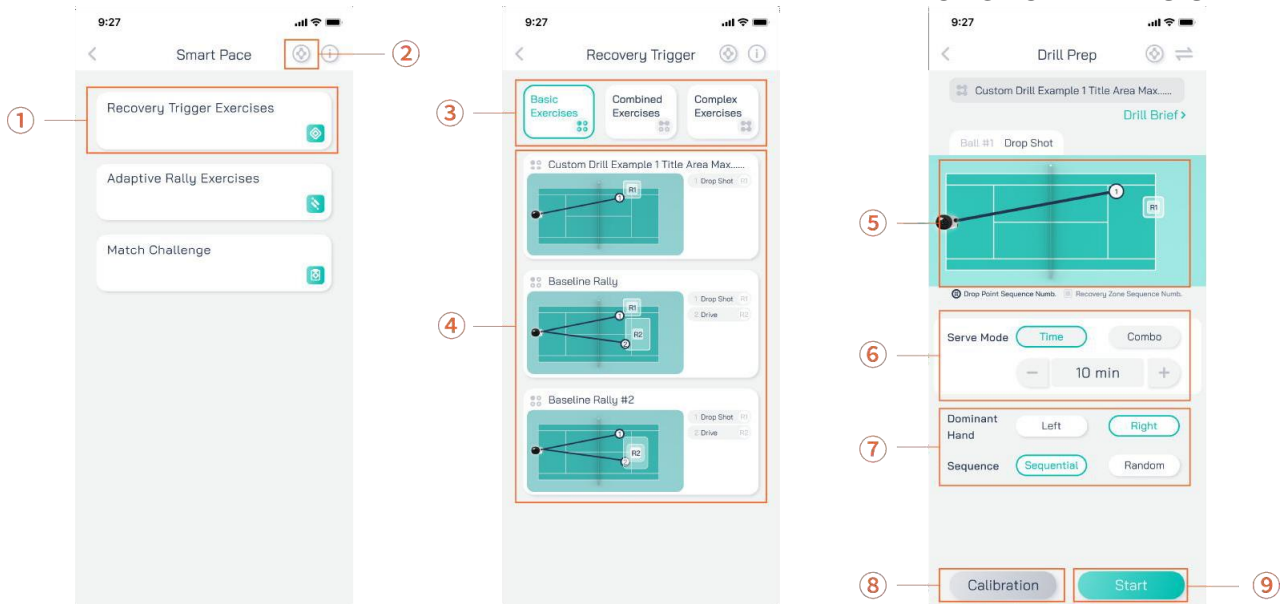
### Sequentiell & zufällig

Auf der Seite "Drill Prep" können Sie zwischen "Sequentiell" oder "Zufällig" wählen. **Sequentiell:**

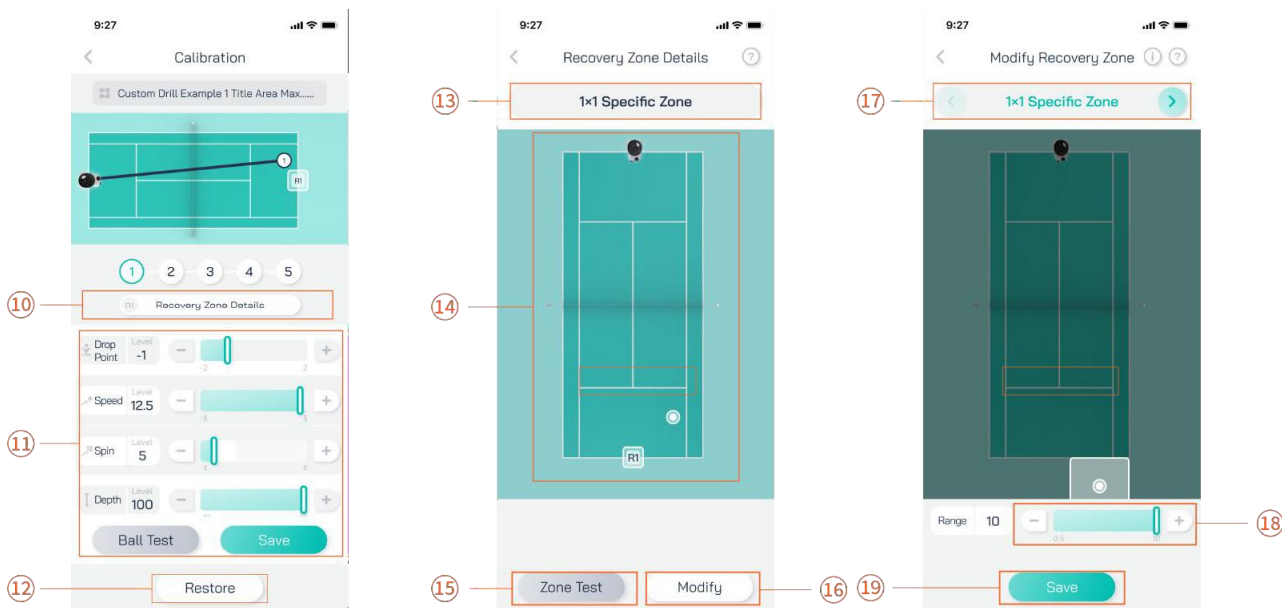
Geben Sie jeden Ball in numerischer Reihenfolge zurück und bewegen Sie sich zum nächsten Rückgabebereich, um den nächsten Ball auszulösen. Nachdem Sie beispielsweise den 1. Ball zurückgegeben haben, begeben Sie sich in Bereich 2 (R2), um den 2. Ball auszulösen, und so weiter.

**Zufällig:** Bringen Sie Bälle nach dem Zufallsprinzip zurück. Wenn du in einen bestimmten Bereich zurückkehrst, wird der entsprechende Ball ausgelöst. Wenn du zum Beispiel nach der Rückgabe des 1. Balls direkt in Bereich 4 (R4) gehst, wird der 4. Ball ausgelöst und der 2. und 3. Ball übersprungen.

## PONGBOT PACE S SERIE



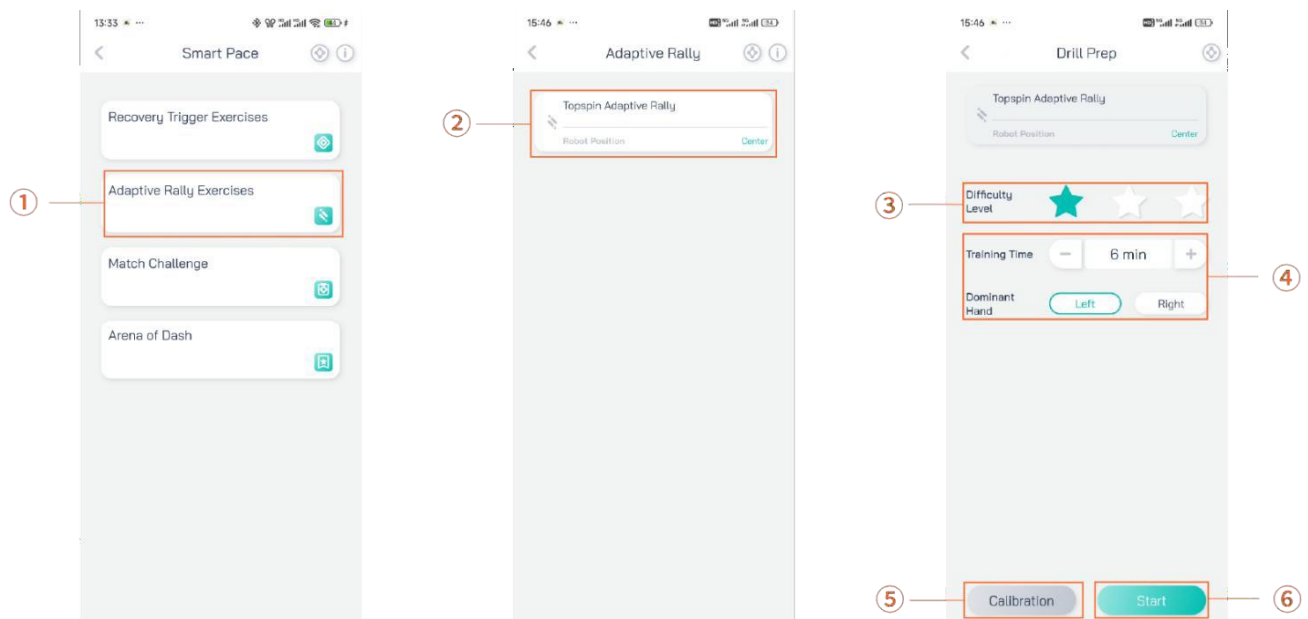
(1)	Auslöser für die Wiederherstellung Übungen	Auswählen und aktivieren
(2)	Geräte-Anbindung Details	Überprüfen Sie die Verbindungsdetails des Roboters und des Smart-Tracker-Sets. Die Vorgänge nach der Eingabe sind konsistent mit den entsprechenden Funktionen in den Einstellungen.
(3)	Grundlegend Kombinationen	Sie können zwischen grundlegenden, kombinierten und komplexen Übungen wählen (klassifiziert nach der Anzahl der einzelne Kugeln in der Kombination).
(4)	Kombinationsliste	Zeigt alle voreingestellten Kombinationen an. Sie können Informationen wie die Landeposition jedes einzelnen Balls in der Kombination, den Return-Bereich, technische Tags, Spin usw. anzeigen. Schieben Sie den Bildschirm nach oben und unten, um weitere voreingestellte Kombinationen anzuzeigen. (Die Bilder in der Bedienungsanleitung dienen nur als Referenz, vorbehaltlich der tatsächlichen Kombinationsliste in die APP.)
(5)	Animationseffekt	Sie können Informationen wie die Landeposition jedes einzelnen Balls in der Kombination, den Return-Bereich, technische Tags, Spin usw. anzeigen. Schieben Sie den Bildschirm nach oben und unten, um weitere voreingestellte Kombinationen anzuzeigen. (Die Bilder in der Bedienungsanleitung sind für nur als Referenz, abhängig von der aktuellen Kombinationsliste in der APP.)
(6)	Serve-Modus	Wählen Sie die Zeit und stellen Sie die Dauer des Ballaufschlags in Minuten ein. Wählen Sie die Anzahl der Gruppen aus und legen Sie die Anzahl der Ballportionen in Gruppen fest. Dieser Parameter verfügt über eine Speicherfunktion und folgt den Einstellungen der letzten Verwendung.
(7)	Dominante Hand	Legen Sie die dominante Hand fest. Unterschiedliche dominante Hände ändern die entsprechende Vor- und Rückhandbereich.
(8)	Kalibrierung	Stellen Sie die Landeposition innerhalb der Kombination in verschiedene Richtungen ein. Jede einzelne Kugel in der Kombination kann individuell angepasst werden.
(9)	Anfangen	Nachdem Sie alle oben genannten Parameter bestätigt haben, klicken Sie auf "Start", um die Bewegung zu starten.



(10)	Details zur Wiederherstellungszone	Legen Sie die Parameter für die Wiederherstellungszone fest.
(11)	Kalibrierung	Legen Sie unterschiedliche Parameterwerte fest.
(12)	Wiederherstellen	Stellen Sie die Parameter auf die Werkseinstellungen zurück.
(13)	Informationen zur Wiederherstellungszone	Zeigen Sie die aktuellen Einstellungen der Wiederherstellungszone an.
(14)	Animationseffekt	Zeigen Sie die Aufschlaglandepositionen und Informationen zur Erholungszone im Bereichstest an.
(15)	Zonentest	Testen Sie die Wirkung des adaptiven variablen Rhythmus unter aktuellen Einzelballparametern.
(16)	Modifizieren	Ändern Sie die Parameter der Wiederherstellungszone.
(17)	Spezifische Zone	Legen Sie Parameter für einen bestimmten Bereich fest. Die Form des jeweiligen Bereichs variiert je nach unterschiedliche Parameter.
(18)	Zonen-Parameter-Multiplikator	Erhöhen oder verringern Sie bestimmte Bereichsparameter um einen Multiplikator.
(19)	Retten	Speichern Sie die geänderten Parameter.

## Smart Pace-adaptive Rallye-Übungen

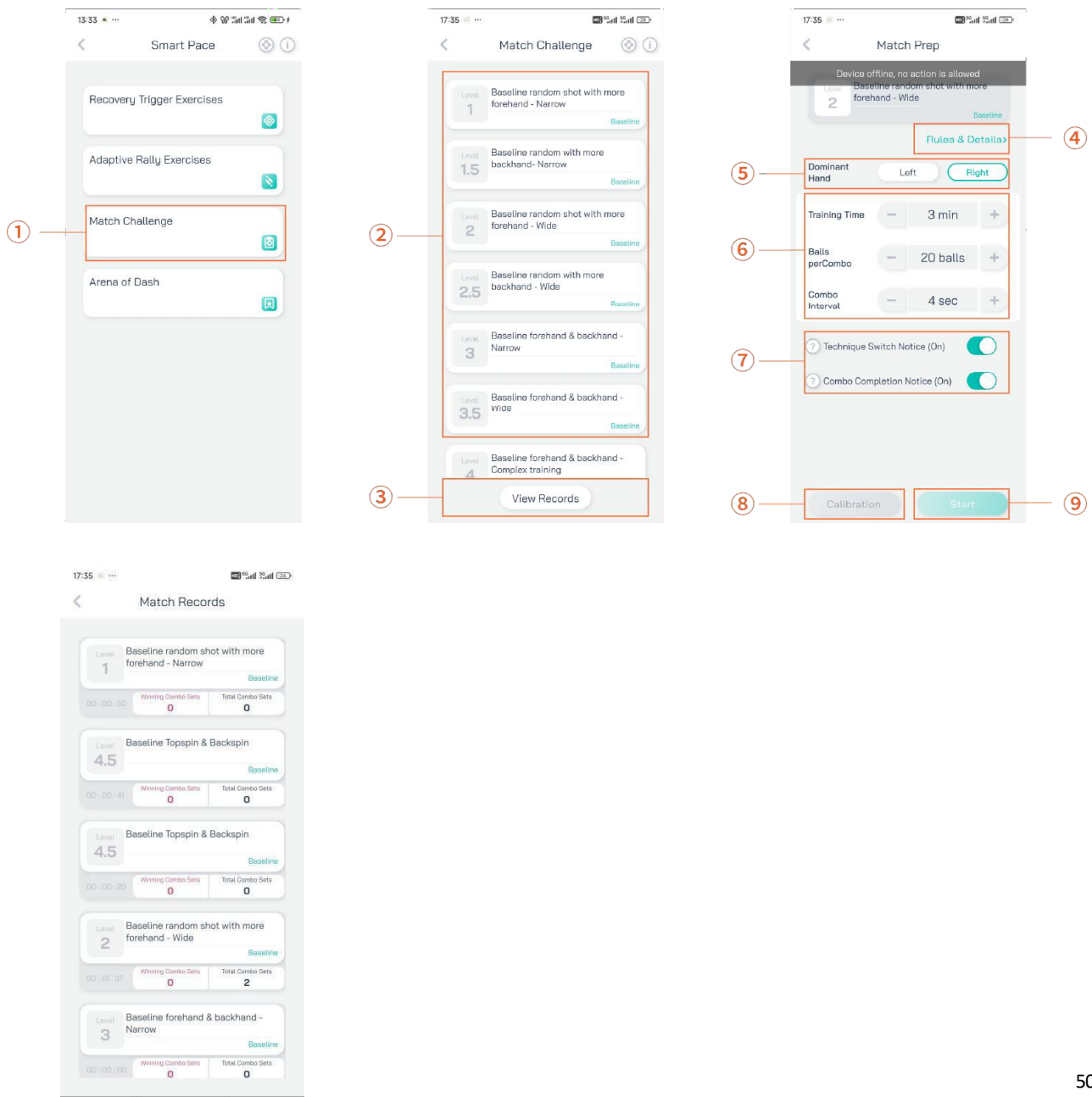
In diesem Modus verwendet der Roboter den P-Tag, um die Position in Echtzeit zu erfassen. Sobald der Benutzer aufhört zu laufen und still steht, dreht sich der Roboter in seine Position und serviert, wodurch ein Fixpunkt-Schlagtraining nach dem Einlaufen in die Position ermöglicht wird. Im Dauerbetrieb erkennt der Roboter nur die Position und Richtung der Bewegung und dient nur, wenn der Benutzer bereit ist.



(1)	Adaptive Rallye-Übungen	Wählen Sie diese Seite aus und rufen Sie sie auf.
(2)	Kombinationsliste	Zeigen Sie alle Preset-Kombinationen an und überprüfen Sie die Details der Follower-Zone. Scrollen Sie nach oben/unten, um mehr zu durchsuchen. (Die Bilder in diesem Handbuch dienen nur als Referenz; beziehen Sie sich auf die eigentliche App-Oberfläche für die Kombinationsliste.)
(3)	Animationseffekte	Details zur Follower-Zone finden Sie in der Kombination.
(4)	Kombinations Parameter	Legen Sie die Trainingszeit und die dominante Hand fest.
(5)	Kalibrierung	Passen Sie die Parameter einzelner Kugeln in der Kombination.
(6)	Anfangen	Tippen Sie auf Start, um mit dem Training zu beginnen.
(7)	Parameter-Einstellungen	Wählen Sie den Schwierigkeitsgrad aus und stellen Sie die Werte verschiedener Parameter.
(8)	Balltest	Testen Sie, ob einzelne Kugelparameter funktionieren.
(9)	Retten	Speichern Sie geänderte Parameter.

# Intelligente Pace-Match-Herausforderung

Dieser Modus ist ein simuliertes Match, das nach Schwierigkeitsgraden sortiert ist. Der Roboter setzt Trainingsinhalte basierend auf dem Level ein, bewertet die Bewegungsfähigkeit anhand der Trefferpositionen des Benutzers und verwendet ein KI-Modell, um das Trainingstempo automatisch anzupassen und Level-geeignete Inhalte zu generieren. Verschiedene Levels zeichnen sich durch unterschiedliche technische Bewegungen und Ballflugbahnen aus, die jedes Spiel zu einer neuen Herausforderung machen.



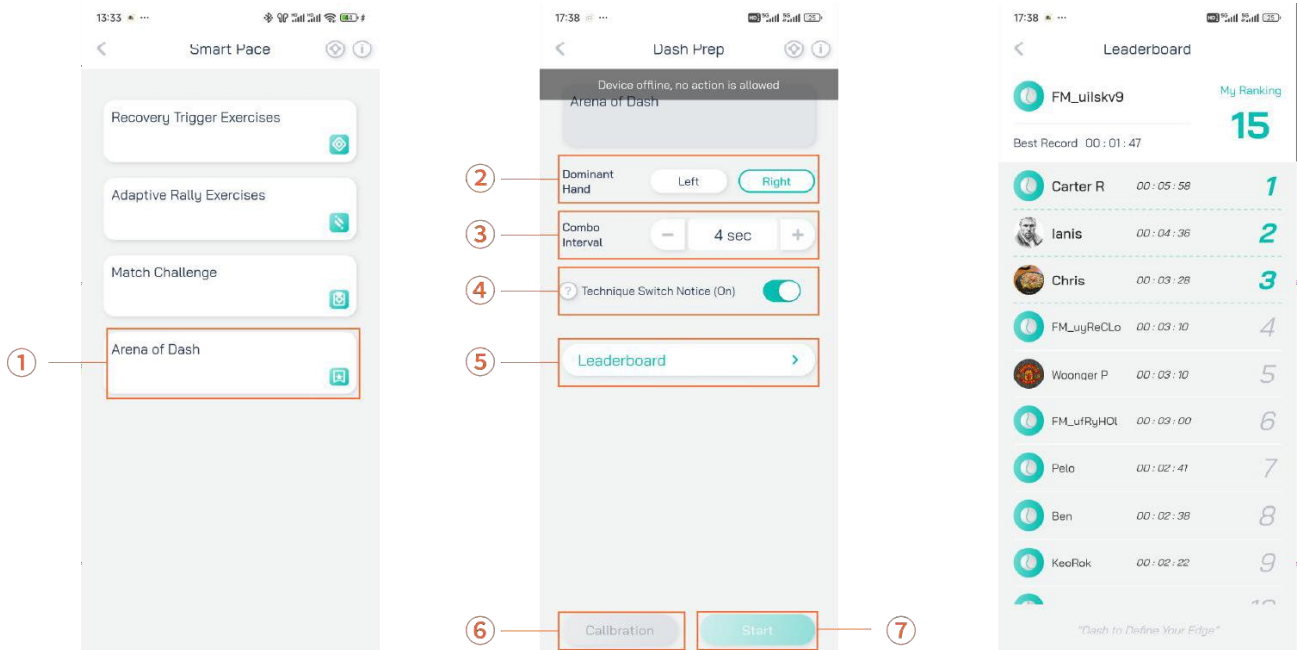
## PONGBOT PACE S SERIE

(1)	Details zur Geräteverbindung	Zeigen Sie die Verbindungsdetails des Roboters, der P-Station und des P-Tags an. Die Vorgänge nach der Eingabe sind konsistent mit den entsprechenden Funktionen in den Einstellungen.
(2)	Kombinationsliste	Kombinationen mit unterschiedlichen Schwierigkeitsgraden und technischen Merkmalen
(3)	Datensätze anzeigen	Zeigen Sie die Aufzeichnungen der Match-Herausforderungen an.
(4)	Regeln&Details	Einführung in die Regeln
(5)	Dominante Hand	Legen Sie die bevorzugte Schlaghand fest. Für unterschiedliche Hände werden die Vorhand- und Rückhandzonen entsprechend ändern.
(6)	Parameter-Einstellungen	Stellen Sie verschiedene Ausschankparameter ein.
(7)	Summer-Aufforderungston	Schalten Sie den Summer-Aufforderungston während des Challenge-Übergangs um.
(8)	Kalibrierung	Passen Sie die Parameter für jeden einzelnen Ball in der Kombination an.
(9)	Anfangen	Beginnen Sie mit dem Servieren.

## Smart Pace-Arena von Dash

Dieser Modus ermöglicht ein intelligentes und zufälliges Tennis-Bewegungstraining, das auf technischen Handlungsrahmen verschiedener Übungen basiert. Der Roboter erhöht kontinuierlich die Trainingsschwierigkeit und -intensität entsprechend dem Bewegungsstatus des Benutzers. Nach jeder Sitzung wird eine Rangliste basierend auf der Gesamttrainingsdauer erstellt – je länger die Dauer, desto höher die Rangliste.

## PONGBOT PACE S SERIE

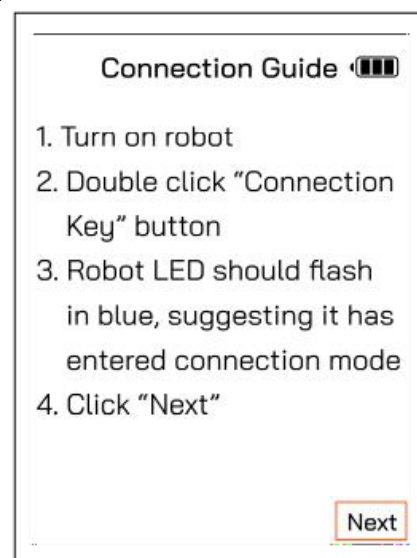
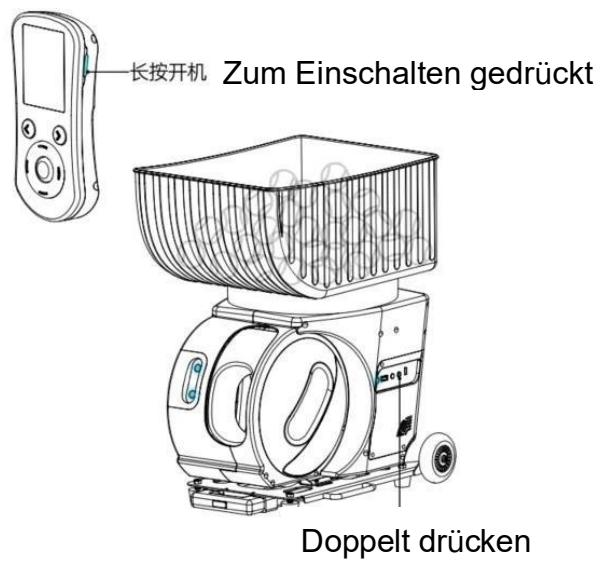


(1)	Arena des Sprints	Wählen Sie diese Seite aus und rufen Sie sie auf.
(2)	Dominante Hand	Legen Sie die bevorzugte Schlaghand fest. Für unterschiedliche Hände werden die Vorhand- und Rückhandzonen entsprechend ändern.
(3)	Combo-Intervall	Legen Sie das Intervall zwischen zwei benachbarten Kugelgruppen fest, um die Position besser wiederherzustellen.
(4)	Summer-Aufforderungston	Schalten Sie den Summer-Aufforderungston während des Challenge-Übergangs um.
(5)	Rangliste	Fragen Sie die Rangliste in diesem Modus ab. Die Bestenliste zeigt nur Daten innerhalb in den letzten 30 Tagen.
(6)	Kalibrierung	Passen Sie die Parameter für jeden einzelnen Ball in der Kombination an.
(7)	Anfangen	Beginnen Sie mit dem Servieren.

# Verbinden die Fernbedienung mit dem Roboter

Sobald der Roboter aktiviert ist, koppelt sich die Fernbedienung automatisch über Bluetooth mit ihm.

Wenn das Robotersymbol in der oberen linken Ecke der Fernbedienung angezeigt wird, können Sie sofort mit der Verwendung beginnen. Wenn sich die Fernbedienung nicht automatisch mit dem Roboter koppeln lässt, führen Sie die Bluetooth-Kopplung bitte manuell gemäß den folgenden Schritten durch.



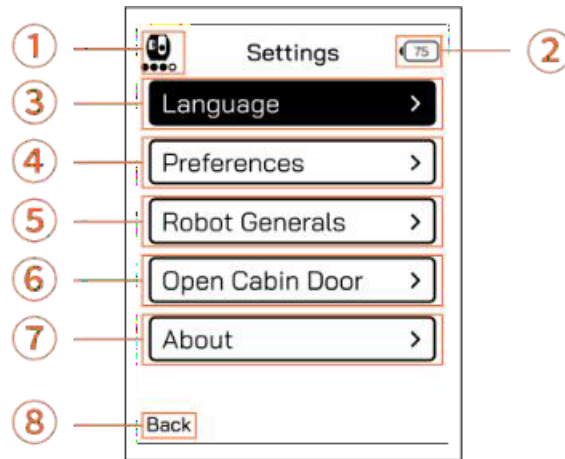
1. Drücken Sie nach dem Einschalten des Roboters zweimal schnell die Kopplungstaste auf der Schnittstellenplatine auf der linken Seite des Roboters. Sobald sich die LED-Leuchte auf der Schnittstellenplatine ändert

## PONGBOT PACE S SERIE

Vom langsamen blauen Blinken bis zum schnellen blauen Blinken wechselt der Roboter in den Bluetooth-Pairing-Modus.

2. Halten Sie den Netzschalter an der Vorderseite rechts neben der Fernbedienung 2 Sekunden lang gedrückt, um den Bildschirm aufzuwecken. Drücken Sie dann die Verbindungstaste. Drücken Sie auf der Informationsbestätigungsseite die Schaltfläche "Nächste Seite" und warten Sie, bis die Bluetooth-Kopplung abgeschlossen ist.
3. Wenn das Robotersymbol in der oberen linken Ecke der Startseite angezeigt wird, drücken Sie die Schaltfläche "Fertig", um zur Startseite der Fernbedienung zurückzukehren. Drücken Sie dann die "Enter"-Taste, um auf die Steuerungsseite des Roboters zuzugreifen.

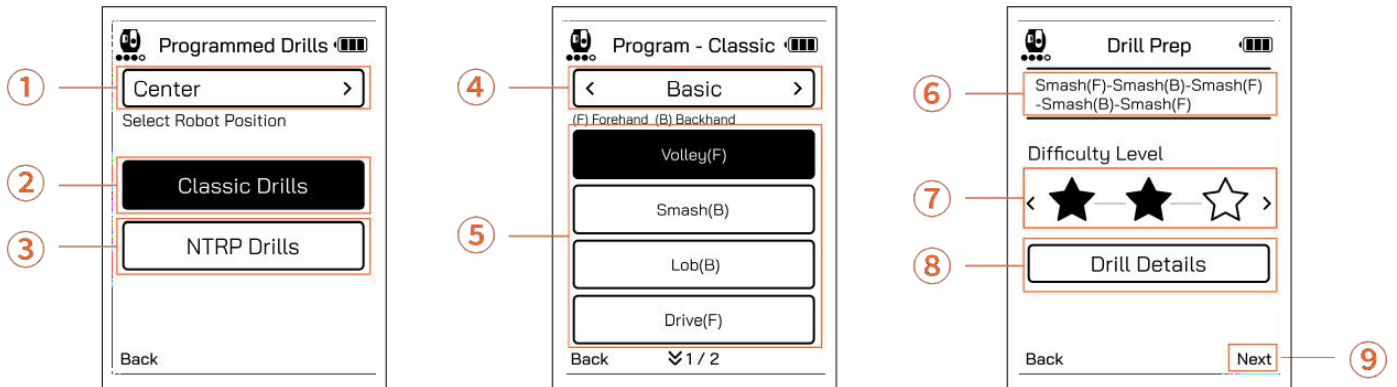
# Einstellungen



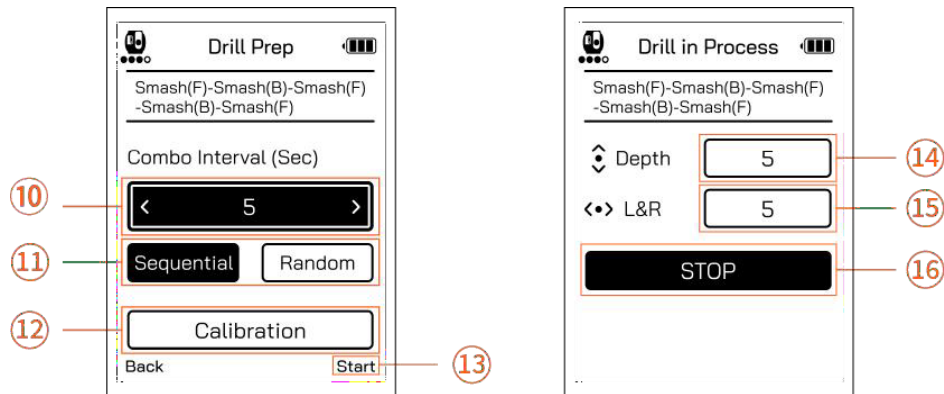
(1)	Roboter-Symbol	Überprüfen Sie, ob die Bluetooth-Verbindung zwischen der Fernbedienung und dem Roboter erfolgreich ist. Das Symbol wird erst nach erfolgreicher Verbindung angezeigt. Zusätzlich zeigt der Punkt unter dem Symbol den verbleibenden Akkustand des Roboters an. Weitere Informationen finden Sie in der Daten über den verbleibenden Akkustand der Powerbank unter verschiedenen Kontrollleuchten.
(2)	Batterie-Anzeige	Überprüfen Sie den verbleibenden Batterieprozentsatz der Fernbedienung.
(3)	Sprache	Wechseln Sie zwischen verschiedenen Sprachen. (Unterstützt derzeit Chinesisch und Englisch)
(4)	Einstellungen	<p>Automatische Bildschirmsperre: Stellen Sie die Zeit ein, zu der die Fernbedienung den Bildschirm automatisch ausschaltet, wenn keine Bedienung erfolgt.</p> <p>Dominante Hand: Lege deine bevorzugte Haltehand fest. Die Landepunkte von Vorhandschlägen auf dem Spielfeld variieren je nach gehaltener Hand.</p> <p>Aufschlag-Countdown (Sek.): Stellen Sie die Countdown-Zeit für den Aufschlag ein, um genügend Zeit für die Vorbereitung auf die Ballannahme zu haben.</p> <p>Automatische Abschaltung: Stellen Sie die Zeit ein, zu der sich die Fernbedienung automatisch ausschaltet, wenn untätig.</p>
(5)	Roboter-Generäle	<p>Trainingsmodus</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>· Zeit: Stellen Sie die Servierdauer ein, wobei die Einheit in Minuten angegeben wird.</li> <li>· Combo: Legen Sie die Anzahl der Servierkombinationen fest.</li> <li>· Dieser Parameter hat eine Speicherfunktion und verwendet die Einstellungen der vorherigen Verwendung.</li> </ul>
(6)	Offene Kabinentür	Öffnen Sie die Kabinentür, um die Handhabung von internen Fehlern oder ungewöhnlichen Situationen des Roboters zu erleichtern. Wenn die Tür geöffnet wird, hört das Antriebssystem des Roboters auf zu laufen. Du müssen die Tür manuell schließen und bestätigen, bevor Sie den Roboter erneut initialisieren.
(7)	Über	<ul style="list-style-type: none"> <li>· Kalibrierung wiederherstellen: Setzen Sie alle Parameter in den programmierten Übungenn auf die Werkseinstellungen zurück.</li> <li>· Alle Einstellungen wiederherstellen: Setzen Sie alle Parameter in der Fernbedienung auf die Werkseinstellungen zurück.</li> <li>· Geräteinformationen: Zeigen Sie die Versionsinformationen und SN-Informationen des Roboters und der Fernbedienung an.</li> </ul>

(8)	Zurück	Kehren Sie zur vorherigen Seite zurück.
-----	--------	---

## Programmierte Übungen



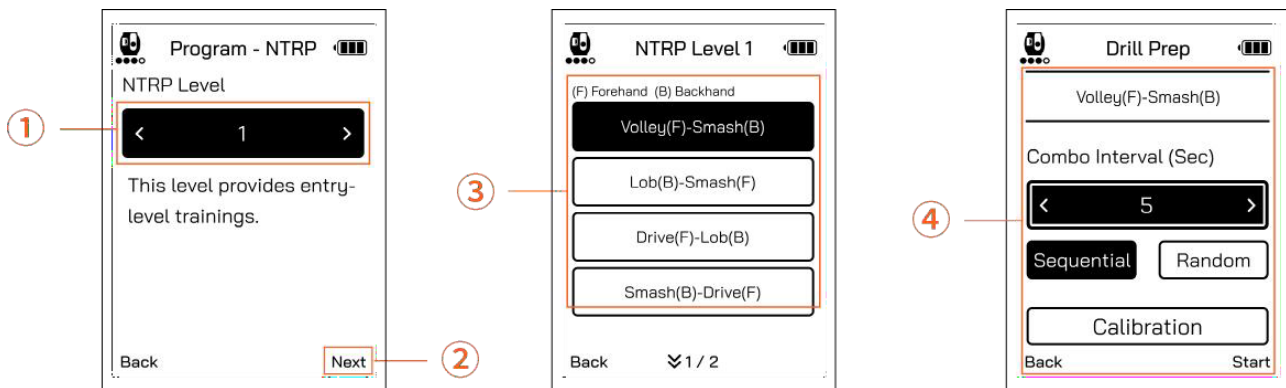
(1)	Roboterposition auswählen	Wählen Sie die Platzierungsposition des Roboters aus. Bestätigen und dann verwenden die linke und rechte Taste, um die Auswahl zu treffen.
(2)	Klassische Übungen	Die Kombinationen im Classic-Modus sind in der Fernbedienung voreingestellt. Nachdem Sie eine Kombination ausgewählt haben, können Sie schnell die Übung.
(3)	NTRP-Übungen	Der NTRP-Modus legt entsprechende Kombinationen von Schwierigkeitsgraden für Personen mit unterschiedlichen Spielstärken fest. Dieser Modus kann Wird nur verwendet, wenn die Mittelposition an der Grundlinie ausgewählt ist.
(4)	Grundlegende Kombinationen	Sie können die Kombinationen "Grund", "Kombiniert" und "Komplex" auswählen (klassifiziert nach der Anzahl der einzelnen Bälle in der Kombination). Wechsle mit der linken und rechten Taste zwischen ihnen.
(5)	Preset-Kombinationen	Alle Preset-Kombinationen anzeigen. Die Kombinationen werden nach technischen Bezeichnungen, Händigkeit, Landepositionen usw. benannt. Verwenden Sie die Aufwärts- und Ab-Tasten, um mehr anzuzeigen. (Die Bilder im Handbuch dienen nur als Referenz. Beziehen Sie sich auf die aktuelle Kombinationsliste auf der Fernbedienung Steuerung.)
(6)	Name der Kombination	Zeigen Sie den Namen der Kombination an.
(7)	Schwierigkeitsgrad	Legen Sie den Schwierigkeitsgrad der Kombination fest. Unterschiedliche Sternbewertungen variieren in Parametern wie Serviergeschwindigkeit, Rotationsgrad, Häufigkeit der Ausschläge, etc. Verwenden Sie die linke und rechte Taste, um zu wechseln.
(8)	Details zu den Übungenn	Zeigen Sie die Landepositionen, Drehungen und Sequenzinformationen von einzelne Bälle innerhalb der Kombination.
(9)	Nächster	Springen Sie zur nächsten Seite und fahren Sie mit dem Festlegen der Auslieferungsparameter fort.



(10)	Combo-Intervall (Sek.)	Stellen Sie die Intervallzeit zwischen zwei benachbarten Bällen besser ein Position zurückgewinnen. Passen Sie den Wert mit der linken und rechten Taste an.
(11)	Sequenziell	Legen Sie den Aufschlagreihenfolgemodus für einzelne Bälle in der Kombination fest. Im sequentiellen Modus werden die einzelnen Bälle wiederholt in der Reihenfolge serviert. Im Zufallsmodus haben alle einzelnen Kugeln die gleiche Wahrscheinlichkeit, jedes Mal bedient zu werden.
(12)	Kalibrierung	Passen Sie die Landepositionen und Ausgabefrequenzen innerhalb der Kombination in verschiedene Richtungen an. Nach der Anpassung werden die Änderungen Auf alle einzelnen Kugeln in der Kombination anwenden.
(13)	Anfangen	Nachdem Sie alle oben genannten Parameter bestätigt haben, klicken Sie auf "Start", um den Übung.
(14)	Tiefe	Verwenden Sie während des Servierens die Auf- und Ab-Tasten, um den Abstand des den Landepunkt vom Roboter in Echtzeit.
(15)	L&R	Verwenden Sie während des Servierens die linke und rechte Taste, um den Landepunkt horizontal einzustellen. Wenn der Parameter negativ ist, weicht der Landepunkt basierend auf der Richtung des Roboters nach links vom Standardwert ab. Wenn er positiv ist, weicht der Landepunkt ab auf die rechte.
(16)	Aufhören	Stoppen Sie die aktuelle Servieraufgabe des Roboters.

# NTRP-Übungen

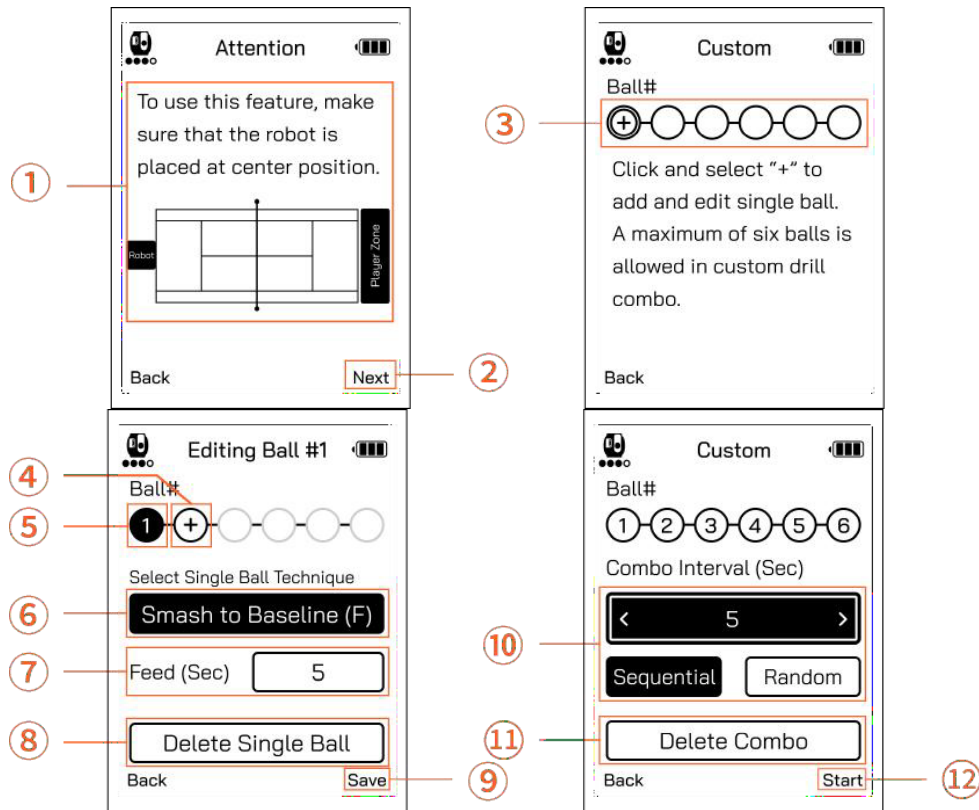
Die NTRP Drills sind Kombinationen, die mit entsprechenden Schwierigkeitsgraden für Personen unterschiedlicher Spielstärken eingestellt sind. Dieser Modus kann nur verwendet werden, wenn die Mittelposition an der Grundlinie ausgewählt ist.



(1)	Einstelltaste	Passen Sie den NTRP-Pegel an. Drücken Sie die linke Taste, um den Pegel zu verringern, und die rechte Taste, um ihn zu erhöhen.
(2)	Nächster	Springen Sie zur Kombinationsliste auf der nächsten Seite.
(3)	Kombinationsliste	Zeigen Sie alle voreingestellten Kombinationen an, die nach technischen Beschriftungen, Händigkeit, Landepositionen usw. benannt sind. Verwenden Sie die Auf-/Ab-Tasten, um zusätzliche Kombinationen zu durchsuchen. Hinweis: Manuelle Bilder dienen als Referenz; Konsultieren Sie die aktuelle Kombinationsliste der Fernbedienung.
(4)	Kalibrierung	Im klassischen Modus finden Sie Informationen zum Einstellen von NTRP-Kombinationsparametern.

# Kundenspezifische Übungen

In diesem Modus kombinierst und arrangierst du einzelne Bälle mit unterschiedlichen technischen Bewegungen, um schnell deine individuellen Trainingskombinationen zu erstellen.

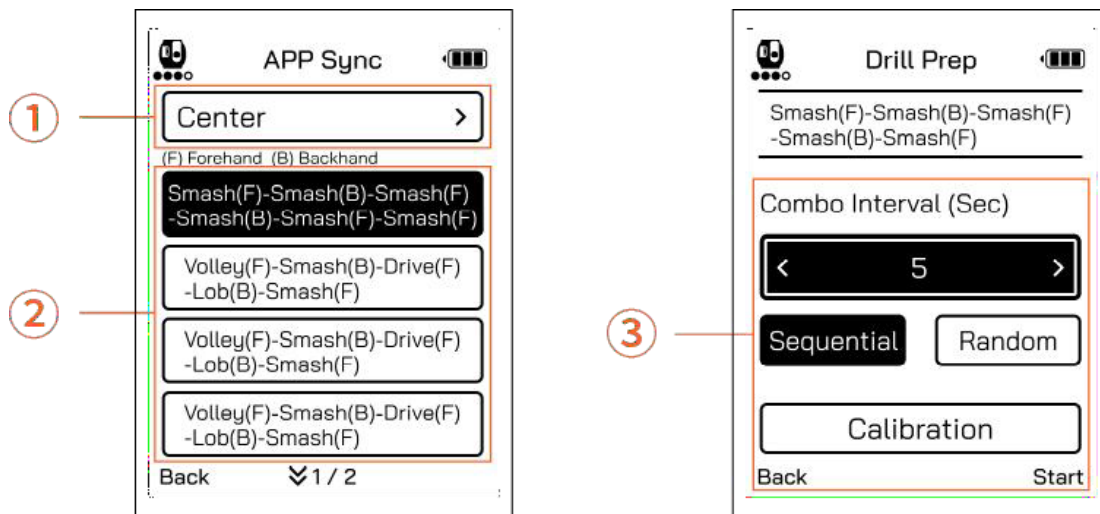


(1)	Roboter-Position	Wenn Sie die benutzerdefinierte Trainingsfunktion der Fernbedienung verwenden, platzieren Sie den Roboter an der Mitte der Grundlinie.
(2)	Nächster	Nachdem Sie die Platzierung des Roboters bestätigt haben, gehen Sie zur Seite zum Bearbeiten von Einzelbällen.
(3)	Gewohnheit Kombination	Drücken Sie die Bestätigungstaste, um mit der Bearbeitung der Parameter des ersten einzelnen Balls zu beginnen.
(4)	Einzelne Kugel hinzufügen	Fügen Sie der benutzerdefinierten Kombination eine neue einzelne Kugel hinzu. Es können maximal 6 einzelne Kugeln zugefügt.
(5)	Einzelne Kugel auswählen	Um die Parameter einer einzelnen Kugel zu ändern, wählen Sie sie zuerst aus. Der Hintergrund ändert sich Von Weiß zu Schwarz.
(6)	Technischer Umzug	Legen Sie den technischen Zug für den einzelnen Ball fest. Verwenden Sie nach der Bestätigung die Auf- und Ab-Tasten, um weitere technische Züge anzuzeigen.
(7)	Vorschub (Sek.)	Stellen Sie die Aufschlagfrequenz des einzelnen Balls in Sekunden ein. Der Frequenzparameter von Jede einzelne Kugel kann individuell eingestellt werden.
(8)	Einzelne Kugel löschen	Löscht die ausgewählte einzelne Kugel.
(9)	Retten	Speichern Sie die benutzerdefinierte Kombination und wechseln Sie zur Seite mit der Einstellung

		der Auslieferungparameter.
(10)	Parameter für die Bereitstellung	Legen Sie die Servierparameter für die Kombination fest. Die Methode ist die gleiche wie bei programmierten Übungen.
(11)	Combo löschen	Löschen Sie die bearbeiteten Kombos.
(12)	Anfangen	Nachdem Sie alle oben genannten Parameter bestätigt haben, klicken Sie auf "Start", um die Übung zu starten. Während des Servierens können Sie die Tiefe und die linken - rechten Parameter in Echtzeit einstellen. mit der gleichen Methode wie in Programmierte Übungen.

## APP-synchronisierte Übungen

Das APP-Synchronisationstraining wurde entwickelt, um den Benutzern mehr Optionen für benutzerdefinierte Kombinationen in speziellen Szenarien (z. B. ohne Internetverbindung oder ohne Mobiltelefon/Tablet usw.) zu bieten. Die Quellen der synchronisierten Kombinationen können die benutzerdefinierten Kombinationen im klassischen Modus der

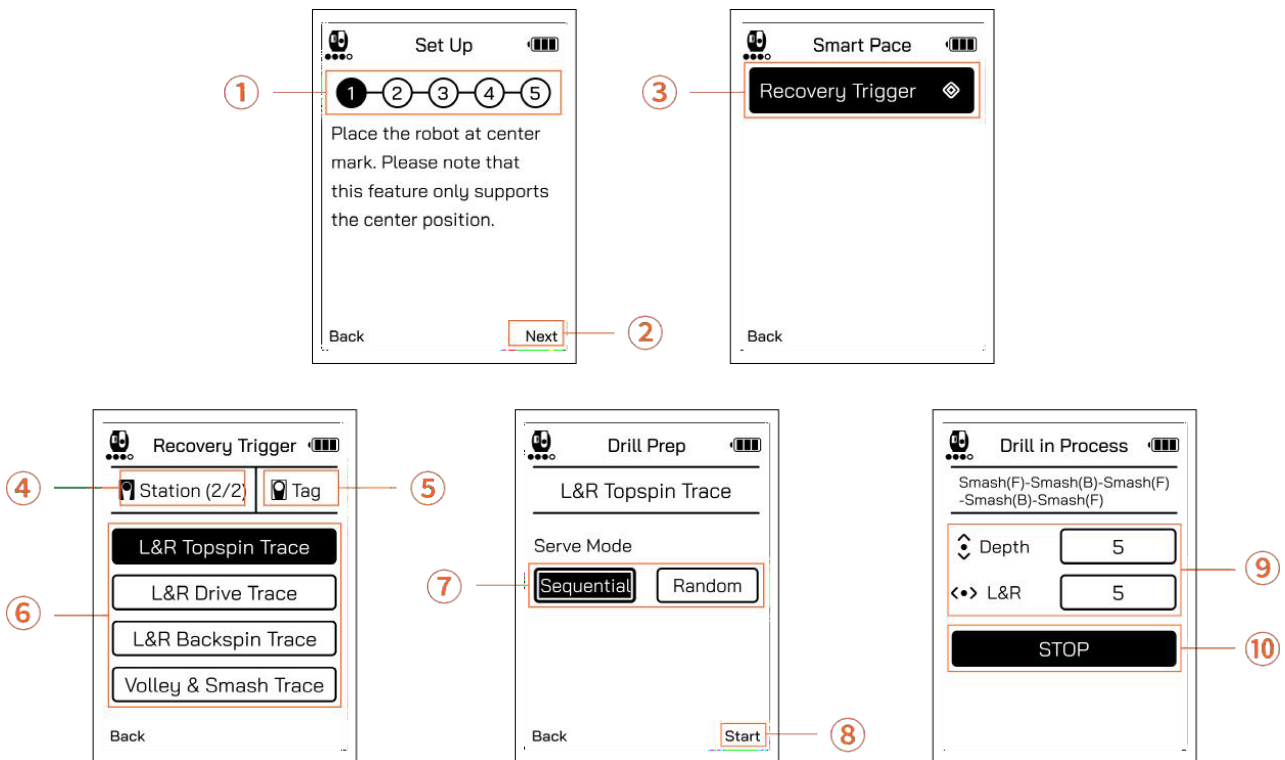


APP oder die Übungsbibliothek sein.

(1)	Roboter-Position	Legen Sie verschiedene Platzierungspositionen des Roboters fest, um die entsprechenden synchronisierten Kombinationen herauszufiltern. Verwenden Sie nach der Bestätigung die Schaltfläche Linke und rechte Taste, um die Position des Roboters auszuwählen.
(2)	Liste "Synchronisierte Kombinationen"	Zeigt alle synchronisierten Kombinationen an. Verwenden Sie die Aufwärts- und Ab-Tasten, um mehr synchronisierte Kombinationen anzuzeigen. (Die Bilder in der Bedienungsanleitung dienen nur als Referenz. Bitte beachten Sie die aktuell synchronisierte Liste der Kombinationen auf der Seite "Fernbedienung".)
(3)	Parameter für die Bereitstellung	Legen Sie die Servierparameter für die Kombination fest, indem Sie -Methode wie für die integrierten Kombinationen.

# Intelligentes Pace

Die Trainingskombination muss zunächst über die APP mit der Fernbedienung synchronisiert werden, bevor sie verwendet werden kann.



(1)	Präparat	<ul style="list-style-type: none"> <li>Beim Smart Pace-Training kann der Roboter nur in der Mittelposition der Grundlinie platziert werden.</li> <li>Schalten Sie die beiden P-STATION S ein und befestigen Sie sie jeweils am Tennisnetz über dem Schnittpunkt des Netzes und der Doppelseitenlinie.</li> <li>Schalten Sie den P-TAG S ein und es wird empfohlen, ihn in der Mitte des Halsbandes zu befestigen.</li> <li>Der Benutzer steht an der vorgesehenen Position (dem Schnittpunkt der rechten Seitenlinie und der Grundlinie) und wartet, bis das Gerät die Kalibrierung abgeschlossen hat.</li> </ul>
(2)	Nächster	Springen Sie zum nächsten Vorgang. Nachdem die Kalibrierung abgeschlossen ist, klicken Sie auf "Abgeschlossen", um die Intelligentes Tempo..
(3)	Genesung Auslösen	Erleben Sie die Return-Run-Funktion.
(4)	P-STATION S	Zeigen Sie die Anzahl und den Status der Verbindung an.
(5)	P-TAG S	Zeigen Sie den Verbindungsstatus des Tags an.
(6)	Kombination Liste	Die Liste der verfügbaren Kombinationen unter dem "Wiederherstellungsauslöser".
(7)	Serve-Modus	Legen Sie den Aufschlagmodus der einzelnen Bälle innerhalb der Kombination fest. Im sequenziellen Modus Einzelne Bälle werden wiederholt in der Reihenfolge serviert. Im Zufallsmodus haben alle einzelnen Kugeln jedes Mal die gleiche Wahrscheinlichkeit, serviert zu werden.
(8)	Anfangen	Nachdem Sie alle oben genannten Parameter bestätigt haben, klicken Sie auf "Start", um die Übung zu starten.

(9)	Einstellung des Landepunkts	<ul style="list-style-type: none"> <li>· Verwenden Sie während des Servierens die Auf- und Ab-Tasten, um den Abstand des Landepunkts zum Roboter in Echtzeit einzustellen.</li> <li>· Verwenden Sie während des Servierens die linke und rechte Taste, um den Landepunkt in Echtzeit horizontal einzustellen. Mit der dem Roboter zugewandten Richtung als Referenz macht ein negativer Parameter die</li> </ul> <p>Der Landepunkt weicht nach links vom Standard ab, während ein positiver Parameter ihn nach rechts abweicht.</p>
(10)	Aufhören	Stoppen Sie die aktuelle Servieraufgabe des Roboters.

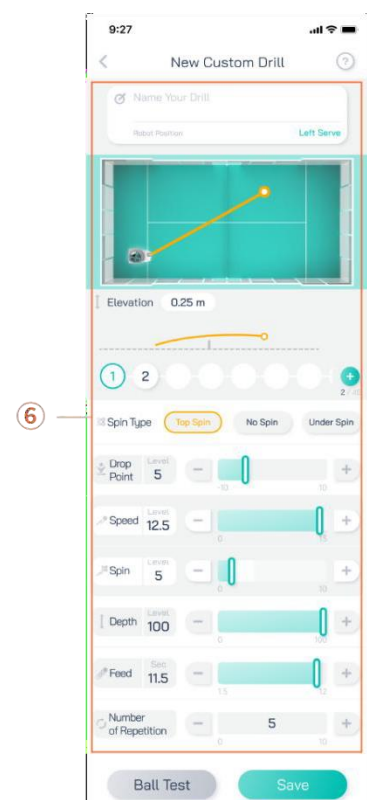
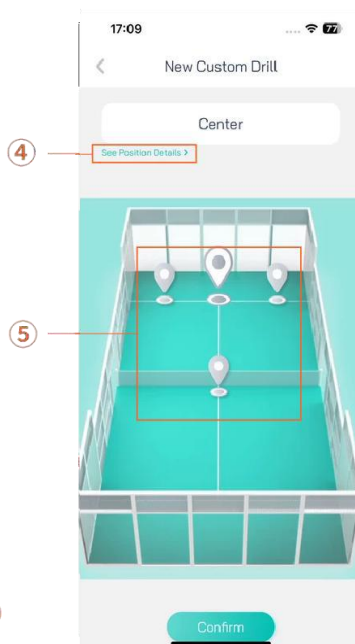
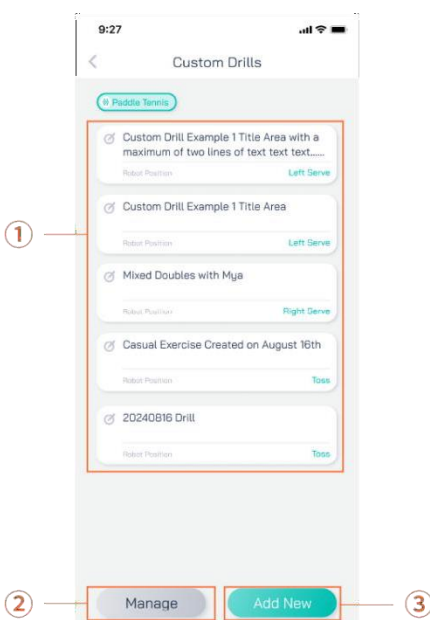
# Padel-Tennis

## Kundenspezifische Übungen



### Modus-Auswahl:

Wenn Sie die Funktion der Padel-Tennisball-Serviermaschine verwenden, stellen Sie den Modus auf "Padel Tennis" in der



## PONGBOT PACE S SERIE

(1)	Kundenspezifische Übungen	Zeigen Sie alle gespeicherten Kombinationen an. Standardmäßig gibt es auf dieser Seite keine Kombinationen, und Sie müssen sie selbst bearbeiten und speichern.
(2)	Verwalten	Löschen Sie unerwünschte Kombinationen.
(3)	Neu hinzufügen	Fügen Sie eine neue benutzerdefinierte Kombination hinzu.
(4)	Roboter-Position	Siehe Positionsdetails.
(5)	Platzierung Position	Wählen Sie die Platzierungsposition des Roboters aus und bestätigen Sie sie.
(6)	Kombinations-Parameter Einstellungen	Die Methode zum Anpassen von Parametern ist die gleiche wie für benutzerdefinierte Kombinationen in der Tennisball-Aufschlagmaschine.

# Produktspezifikationen

## Roboter

Kategorie	Unterkategorie	Version	
Produkt	Modell	Tempo	
	Vollständiges Produkt Name	Pongbot Smart Tennis Trainingsroboter	
Technische Parameter	Fütterung Mechanismus	Freier Fall auf den Boden	
	Dienen Mechanismus	Dual-Radantrieb	
	Geschwindigkeit beim Servieren	8 ~ 34 m / s (insgesamt 27 Ebenen)	
	Spin-Typen	Topspin, Backspin, kein Spin	
	Schleuderdrehzahl	60 Schuss/Sek. max. (insgesamt 21 Level)	
	Ball-Intervall	1,5 ~ 12s einstellbar (insgesamt 22 Stufen)	
	Combo-Intervall	0 ~ 9s einstellbar (insgesamt 19 Stufen)	
	Platzierung	Position 1: Mittlere Position der Grundlinie (Standard)	
		Position 2: Rechts Position der Grundlinie	
		Position 3: Linke Position der Grundlinie	
Position 4: Mittelposition der Mittellinie			
Position 5: Richtige Position zum Ballwerfen			
Position 6: Linke Position zum Ballwerfen			
Horizontal Bewegung	Automatisch, Sequenziell		

**PONGBOT PACE S SERIE**

L&R Schwenkwinkel (siehe die empfohlenen Einbaupositionen für die Positionen 1, 2 und 3)	Position 1: 34 ° (-17 ° ~ 17 °)
	Position2: 34 ° (-25 ° ~ 9 °)
	Position3: 34 ° (-9 ° ~ 25 °)
	Position4: 34 ° (-17 ° ~ 17 °)
	Position5: 34 ° (-25 ° ~ 9 °)
	Position6: 34 ° (-9 ° ~ 25 °)
Erhebung Bewegung	Automatisch, Sequenziell
Erhebung Bewegungswinkel	40 ° (10 ° ~ 50 °)
Nettogewicht	21KG
Bruttogewicht	25KG
Produkt Dimensionen	590 * 350 * 440 mm
Verpackung Dimensionen	700 * 440 * 580 mm
Nennspannung	Gleichstrom25V
Zubehör	Tragbare Batterie/Tragbares Ladegerät/Fernbedienung/Smart Tennis Tracker-Set
APP	Android/ IOS
Drahtlos Kommunikation	Bluetooth/WLAN
Countdown	Ja
Offene Kabine Tür-Funktion	Ja
LED-Einstellungen Merkmal	Ja
Einstellungen für den Leistungsmodus Merkmal	Ja
Summer Benachrichtigen Merkmal	Ja
Schalter/Taster	Ja.Netschalter / Netzwerkkonfiguration, Pairing-Taste (WIFI, Bluetooth) / Schnellstart, Stopp-Taste
Batterie- Benachrichtigung Merkmal	7800mAh
Intelligentes Tempo	Positionsverifizierung / Rücklaufbewegung / Folgegefecht, etc.
Doppelte Steuerung abgestützt	Ja. (Beginnen Sie mit der Fernbedienung und stoppen Sie mit der APP; Starten Sie mit der APP und stoppen Sie mit der Fernbedienung)
Zertifizierung	FCC/CE

## Fernbedienung

Modell	P-STEUERUNG S
Vollständiger Produktname	Pongbot Smart Robot Fernbedienung
Kompatibel	Standardkonfiguration
Art der Fernbedienung	Schaltfläche - Typ
Bildschirmgröße	30 * 40 mm (2 Zoll)
Drahtlose Kommunikation	Bluetooth
Batterie	2100mAh Lithium-Lon-Akku
Ladeportal	USB Typ-C
Programmierte Übungen	300 Gruppen
APP-synchronisierte Übungen	Unterstützt die Synchronisierung von 30 Gruppen
	Single-Ball-Synchronisation: Unterstützt die Synchronisation von 15 Einheiten
Dominante Hand	L&R Handauswahl
Operation	Stellen Sie die Laufzeit und die Reihenfolge ein, konfigurieren Sie den Zufallsmodus. Passen Sie den kombinierten Schwierigkeitsgrad und den Handlungsbogen in Echtzeit an.
Schnellstart	Abgestützt
Sprachen	Chinesisch/Englisch
Firmware-Aktualisierung	Aktualisieren Sie die Firmware über die Handy-APP

## Smart Tracker Set

Produkt	Smart Tracker Set
Batterie	2100mAh Lithium-Lon-Akku
Ladeportal	USB Typ C
Nennspannung	3,7 V
Nennstrom	100mA
Produktgröße (Einzeleinheit)	47 * 36 * 27 mm
Nettogewicht (Einzeleinheit)	0.03Kg

## Tragbare Batterie

Produkt	Tragbare Batterie
Nennspannung	25,5 V
Eingabe	29,4 VDC max. 3 A
Ausgabe	25,5 VDC 10 A max.
Fassungsvermögen	7800mAh 198,9Wh(@25,5V)
Batterieladegerät	AC/DC-Adapter
Eingang des Ladegeräts	100-240V 50/60Hz 2,0A
Ausgang des Ladegeräts	29,4 V, 3 A 88,2 W

## Geräte-Upgrade

### Roboter-Upgrade

Rüsten Sie den Roboter mit der PongBot Tennis

APP auf. Die Upgrade-Schritte lauten wie folgt:

1. Starten Sie die PongBot Tennis APP, melden Sie sich bei Ihrem Konto an und rufen Sie die Hauptseite der APP auf.
2. Schalten Sie den Roboter ein und warten Sie, bis die Kontrollleuchte des Roboters gelb blinkt.
3. Tippen Sie unten in der APP auf "Geräte", tippen Sie dann auf das "+"-Symbol in der oberen rechten Ecke der umgeleiteten Seite und wählen Sie das Modell der PACE S-Serie aus. Nachdem die APP nach dem gesucht hat

Standby-Roboter, wählen Sie den Roboter mit dem richtigen SN aus und klicken Sie auf "Verbinden". Klicken Sie nach erfolgreicher Verbindung auf "Bestätigen", um die Geräteliste aufzurufen.

4. Wählen Sie den verbundenen Roboter aus, klicken Sie auf "Start" und warten Sie, bis der Roboter die Initialisierung abgeschlossen hat.
5. Klicken Sie auf "Einstellungen" in der oberen rechten Ecke der Hauptseite des Roboters. Wählen Sie auf der Einstellungsseite "Firmware-Upgrade". Die APP überprüft automatisch die aktuellen Versionsinformationen des Roboters. Wenn es die neueste Version gibt, klicken Sie auf "Upgrade" und warten Sie, bis die Firmware des Roboters das Upgrade abgeschlossen hat.

## Upgrade der Fernbedienung

Rüsten Sie die Fernbedienung mit der PongBot Tennis APP

auf. Die Upgrade-Schritte lauten wie folgt:

1. Starten Sie die PongBot Tennis APP, melden Sie sich bei Ihrem Konto an und rufen Sie die Hauptseite der APP auf.
2. Halten Sie die Ein-/Aus-Taste 2 Sekunden lang gedrückt, um die Fernbedienung einzuschalten.
3. Tippen Sie unten in der APP auf "Geräte", dann auf das "+"-Symbol in der oberen rechten Ecke der umgeleiteten Seite und wählen Sie das Modell der P - Control S-Serie aus. Warten Sie, bis die APP die Fernbedienung erkennt, wenn der Bildschirm aktiviert ist. Wählen Sie die Fernbedienung mit der richtigen SN aus und klicken Sie auf "Verbinden". Klicken Sie nach erfolgreicher Verbindung auf "Bestätigen", um die Geräteliste aufzurufen.

## **PONGBOT PACE S SERIE**

4. Wählen Sie die angeschlossene Fernbedienung aus. Die APP überprüft automatisch die aktuellen Versionsinformationen der Fernbedienung. Wenn eine neue Version verfügbar ist, klicken Sie auf "Upgrade" und warten Sie, bis das Firmware-Upgrade abgeschlossen ist.
5. Nachdem das Upgrade abgeschlossen ist, werden die neuesten Versionsinformationen auf der Hauptseite der Fernbedienung angezeigt.

# Definition des Fehlercodes

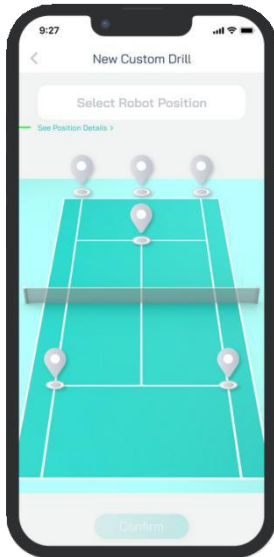
Typ des Status codes	Statuscode	erklären	Empfohlene Behandlungsmaßnahmen
Warnung	1001	Der Unterricht entspricht nicht dem Geschäft Logik. Zurückgewiesen.	Re: Geben Sie die Anweisung gemäß der Geschäftslogik aus.
	1002	Die Befehlsparameter sind abnormal. Ausführung zurückgewiesen.	Geben Sie einfach die richtige Anweisung erneut aus.
	1003	Mangel an Bällen	Prüfen Sie, ob es einen Ballmangel an der Kugel - Fütterungsposition. Wenn ja, fülle die Kugeln wieder auf.
	1004	Bereitstellungsparameter werden nicht unterstützt. Mehr Strom aus mobiler Stromversorgung benötigt.	Die Servierparameter erfordern mehr Leistung. Ändern Sie die Ausgabeparameter oder den tragbaren Akku oder laden Sie den tragbaren Akku auf, bevor Sie diese verwenden Parameter.
	1005	Warnung: Abnormal P-Tag S in Smart Pace	Rufen Sie die Seite "Gerätekonfiguration" auf, um die P-Tag S-Verbindung zu bestätigen, und Status der Stromversorgung.
	1006	Achtung: Anormal linke P-Station S im Smart Tempo	Rufen Sie die Seite "Gerätekonfiguration" auf, um die linke P-Station S Verbindungs- und Stromversorgungsstatus.
	1007	Warnung: Ungewöhnliche rechte P-Station S im Smart Tempo	Rufen Sie die Seite "Gerätekonfiguration" auf, um die richtige P-Station S zu bestätigen Verbindungs- und Stromversorgungsstatus.
Fehler	2001	Abnorme Kontrolle in der vorherigen Runde	Überprüfen Sie, ob Tennisbälle im Kanal stecken bleiben. Wenn ja, öffnen Sie die Kabinentür, um die Kugeln zu entfernen und Initialisieren Sie den Roboter.
	2002	Abnormale Kontrolle in der nächsten Runde	Überprüfen Sie, ob Tennisbälle im Kanal stecken bleiben. Wenn ja, öffnen Sie die Kabinentür, um die Kugeln zu entfernen und Initialisieren Sie den Roboter.
	2004	Sensor für abnormalen Steigungswinkel	Prüfen Sie, ob sich die Pitchposition im maximalen/minimalen Winkel befindet. Wenn dies der Fall ist, verschieben Sie das Teilungsgelenk manuell in die mittlere Position nach dem Ausschalten.
	2005	Abnormaler Links-rechtwinkliger Sensor	Prüfen Sie, ob sich die Links-Rechts-Position im maximalen/minimalen Winkel befindet. Wenn ja, bewegen Sie das linke - rechte Gelenk manuell auf Die mittlere Position nach dem Ausschalten.

## PONGBOT PACE S SERIE

	2006	Fehler beim Lesen des SN-Codes	Ausschalten und erneutes Initialisieren.
	2007	Fehler beim Blockieren des Balls	Überprüfen Sie, ob Tennisbälle stecken bleiben innerhalb des Kanals.
	2008	Abnormale Tonhöhenregelung	Ausschalten und erneutes Initialisieren.
	2009	Ungewöhnlich links - rechts Steuerung	Ausschalten und erneutes Initialisieren.
	2010	Abnormale Öffnung der Kabinentür	Schalten Sie die Kabine aus und versuchen Sie erneut, die Kabinentür zu öffnen. Versuchen Sie, die Luke zu ziehen, um sie 5 Sekunden nach dem Klicken zu öffnen Öffnen Sie die Kabinentür.
	2011	Schwache Batterie	Tauschen Sie den tragbaren Akku aus oder laden Sie ihn auf es.
	2012	Überstromschutz der Kugel - Vorschubmotor	Prüfen Sie, ob sich der Ball in der Fütterungsposition des Balls staut. Re - initialisieren Sie die Gerät, nachdem Sie den Stau beseitigt haben.
	2013	Anomalie des Ballfütterungssensors	Prüfen Sie, ob sich eine Kugel im Schalldetektion des Kugelzuführkanals, ob der Kugelzuführsensor abgenommen/ungültig ist und ob Störungen im Kugelklemmmodul vorliegen (z. B. Entschleimung des Kugelklemmrads).
	2101	Anomalie des oberen Radsensors	Schließen Sie den Sensorstecker wieder an.
	2102	Anomalie des unteren Radsensors	Schließen Sie den Sensorstecker wieder an.
	2201	Anomalie der Leistung des oberen Rades	Schließen Sie den Netzkabelstecker wieder an.
	2202	Anomalie der unteren Radleistung	Schließen Sie den Netzkabelstecker wieder an.
	2301	Anomalie des Blockierens des oberen Rades	Drehen Sie bei ausgeschaltetem Gerät das obere Rad manuell, um zu prüfen, ob es zu Verstopfungen oder Störungen kommt, und prüfen Sie, ob Im oberen Rad steckt eine Kugel fest.
	2302	Anomalie des Blockierens des unteren Rades	Drehen Sie bei ausgeschaltetem Gerät das untere Rad manuell, um es auf Verklemmen oder Interferenzen zu überprüfen, und prüfen Sie, ob Im unteren Rad steckt eine Kugel fest.

# Anleitung zur typischen Verwendung

## Wie benutzt man benutzerdefinierte Übungen?



Zuerst müssen Sie die voreingestellten

Platzierungspositionen für das Gerät auswählen. Der

◀ Roboter unterstützt sechs Platzierungspositionen:

Mitte, Anzeigen-Baseline, Deuce-Baseline, Service-

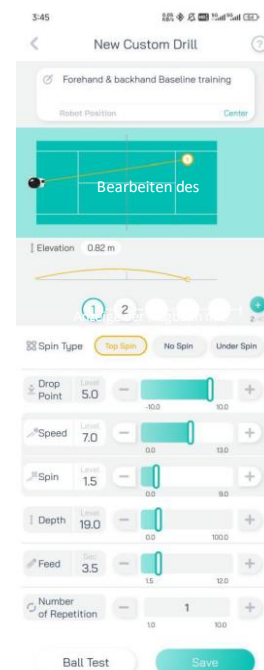
Box T, rechter Wurf, linker Wurf.

Nachdem Sie die Position des Geräts bestätigt haben, können Sie mit der Bearbeitung des Trainings für jeden einzelnen Ball in den Trainingsinhalten beginnen. Die Bearbeitungsseite für Schulungen verfügt über mehrere Funktionsbereiche:

【Oben】 Bearbeiten von Schulungsnamen

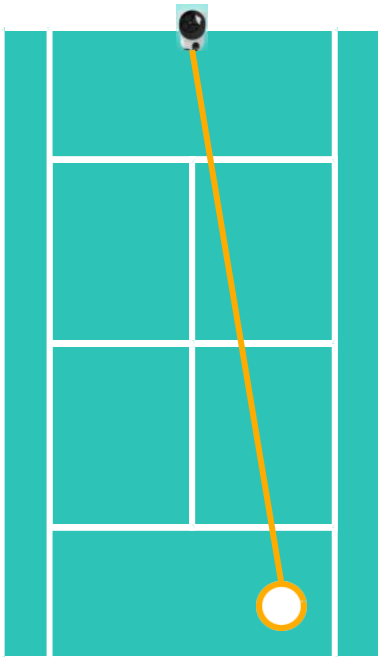
【Obere Mitte】 Anzeige der individuellen Ballflugbahn

【Mitte】 Auswahl der individuellen Seriennummer des Balls

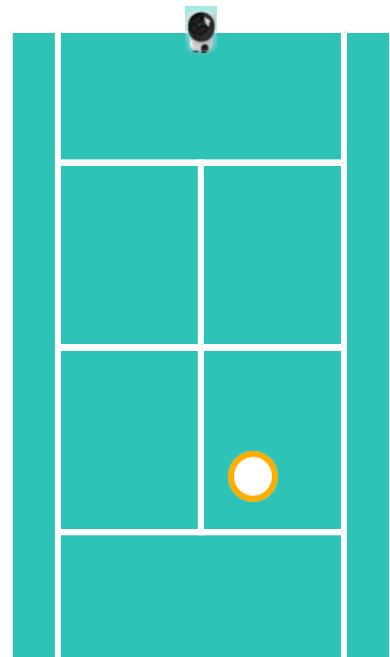


Beispiel für die Bearbeitung von benutzerdefinierten Bohrungen:

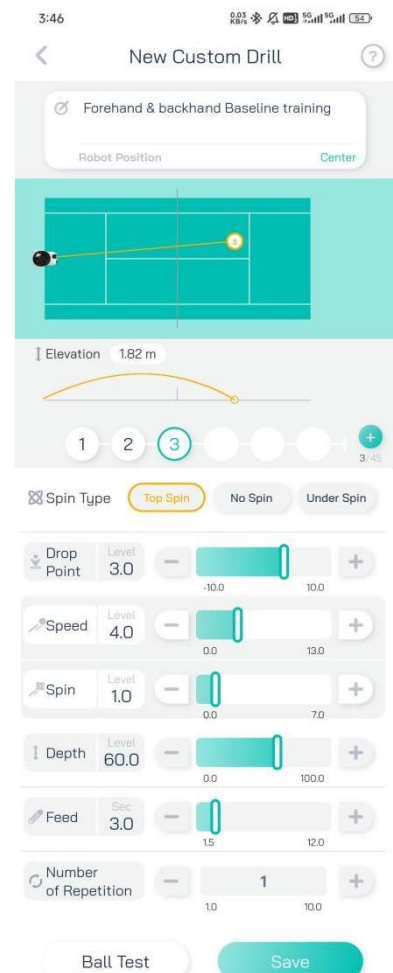
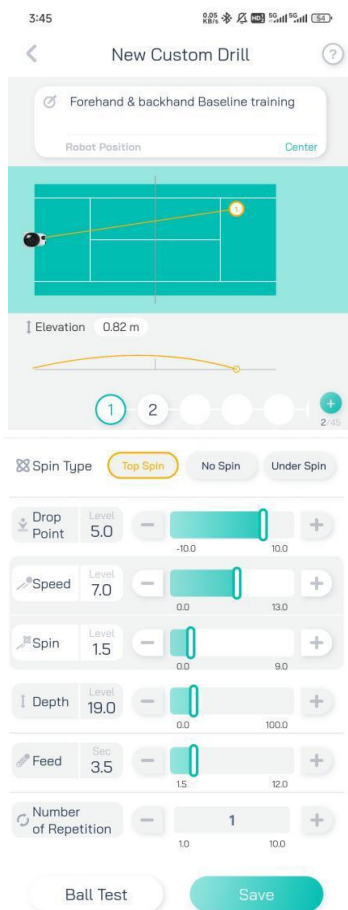
Vorhand-Grundlinie Topspin Rückhand-Grundlinie unter Spin Vorhandschuss im Mittelfeld



Topspin-Vorhandschlag im tiefen Bereich der Grundlinie



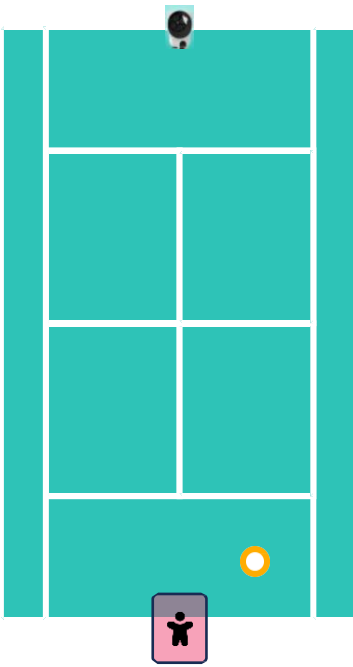
Vorhandschuss im Mittelfeld



## Wie verwende ich den adaptiven variablen Rhythmus?

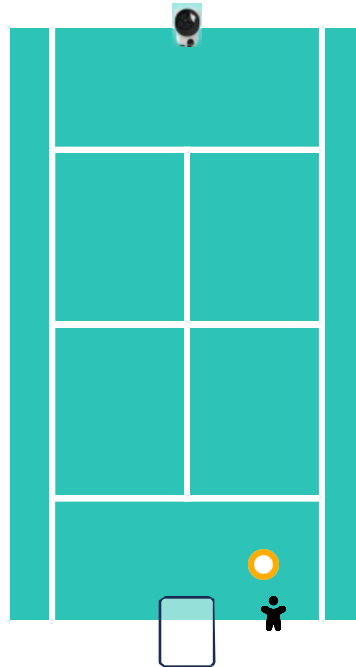
### **Funktionsübersicht:**

In einem Tennisspiel müssen die Spieler gemäß der Spielstrategie nach jedem Schlag in eine relativ angemessene Position zurückkehren, um für den nächsten ankommenden Ball bereit zu sein. Diese Repositionierungsbewegung ist von entscheidender Bedeutung. Die Funktion "Adaptiver variabler Rhythmus" des Produkts PACE S PRO wurde genau auf die Bedeutung der Neupositionierung hin entwickelt. Wenn das Training mit adaptivem variablem Rhythmus aktiviert ist, stellt der Robotertrainer standardmäßig den Bereich der Repositionierungsposition bereit, der für jede Trainingseinheit erforderlich ist. Während des Trainingsprozesses muss der Benutzer, nachdem er einen Schuss abgeschlossen hat, in den Ziel-Repositionierungsbereich zurückkehren, bevor der Roboter den nächsten Trainingsball aussendet. Dies ist der Prozess, um festzustellen, ob der Benutzer effektiv neu positioniert hat. Aus der Perspektive des Trainings kann der Repositionierungs-Lauftrainingsmodus für den Benutzer die zentrale Bedeutung der Repositionierung nach jedem Schuss besonders hervorheben. In Bezug auf den Trainingsrhythmus kann der Repositionierungs-Laufmodus automatisch an den Repositionierungsrhythmus jedes Benutzers angepasst werden. Wenn sich der Benutzer schnell neu positioniert, wird der Rhythmus des Ballaufschlags schnell sein; Wenn die Neupositionierung langsam ist, verlangsamt sich der Aufschlagrhythmus entsprechend. Dadurch passt sich der Trainingsrhythmus an die individuelle Situation an, was den Trainingseffekt stark verstärkt.



### Ziel- Repositionierungsbereich

Wenn das Training beginnt, müssen Sie innerhalb des Ziel-Repositionierungsbereichs stehen, um den Roboter auszulösen, den ersten Ball auszusenden.



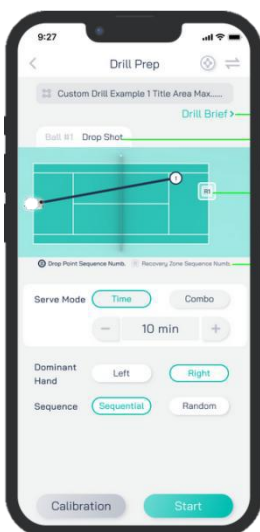
### Ziel- Repositionierungsbereich

Wenn Sie den Ball treffen wollen, sammelt der Roboter kontinuierlich Ihre Position und stellt fest, ob Sie den Ziel-Repositionierungsbereich betreten haben.

### Ziel- Repositionierungsbereich

Wenn der Roboter erkennt, dass Sie den Zielbereich wieder betreten haben, sendet er den nächsten Ball. Dieser Zyklus wiederholt sich, wobei der Roboter das Aufschlagtiming basierend auf Ihrer Neupositionierungsgeschwindigkeit anpasst.

## Demonstration der Trainingsfeinabstimmung



Entsprechend Ihren Trainingsbedürfnissen

können Sie die Servierparameter des

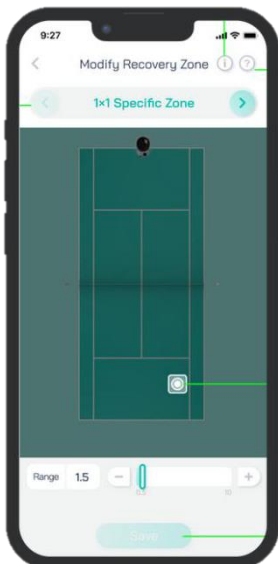
Trainingsballs und den

Repositionierungsbereich über den Eintrag

[Kalibrierung] fein abstimmen und einstellen.



Die Trainingsfeinabstimmung gliedert sich in einen Anzeigebereich für die Trainingsdemonstration und einen Bereich zur Einstellung der Ballservierparameter. Der Einstellbereich für die Ballaufschlagparameter enthält einen Eintrag zum Ändern des Neupositionierungsbereichs.

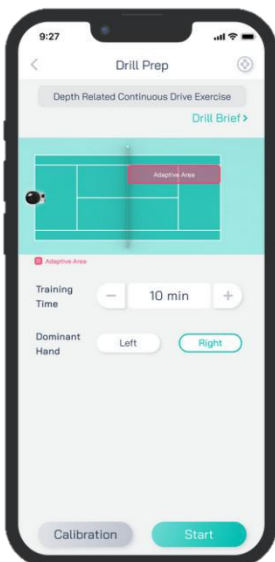


Beim Anpassen der Position und des Abdeckungsbereichs der Repositionierungszone zeigt der Roboter den Standort des Benutzers an, der das P-Tag-Gerät trägt, in Echtzeit. Zu diesem Zeitpunkt können Sie die Form des Neupositionierungsbereichs oben auf der Seite und die Größe der entsprechenden Form an der Position [Bereich] unten anpassen. Nachdem die Anpassung abgeschlossen ist, klicken Sie einfach auf "Speichern".

## Wie verwende ich den Landepunkt der adaptiven Variablen?

### Funktionsübersicht:

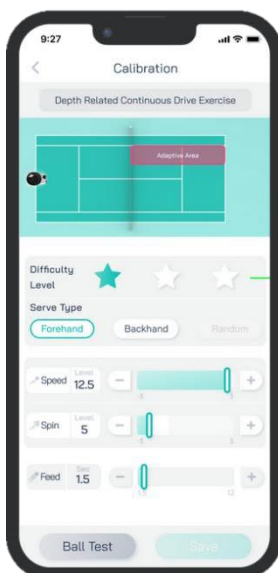
Funktionsübersicht: Im Modus "Adaptiver variabler Landepunkt" kann der Roboter basierend auf der Position des Benutzers, die von drei Positionierungssensoren erfasst wird, die Aufschlagrichtung des Balls in Echtzeit entsprechend der Position des Benutzers anpassen. Der Benutzer kann auch unabhängig voneinander die Trainingsschwierigkeit einstellen und den Grad der Abweichungsvariation des folgenden Ballaufschlags steuern.



Wählen Sie den gewünschten Trainingsinhalt aus der Trainingsliste "Adaptiver variabler Landepunkt" aus. Passen Sie auf der Trainingsvorbereitungsseite die Trainingsdauer und die dominante Hand an.

Klicken Sie hier, um das Training "Adaptiver variabler Landepunkt" zu starten. Während des Trainings verfolgt der Roboter die Position des Trainierenden in Echtzeit und führt das Aufschlagtraining gemäß dem voreingestellten Aufschlagintervall durch.

## PONGBOT PACE S SERIE



Wenn die voreingestellten Trainingsinhalte nicht Ihren Trainingsanforderungen entsprechen, können Sie die Trainingsschwierigkeit und die Ballaufschlagparameter über [Kalibrierung] anpassen.

Mit zunehmender Trainingsschwierigkeit vergrößert sich die Abweichung von der Ball- und Aufschlagfolge, um dem Bedürfnis nach mehr Laufen während des Trainings gerecht zu werden.

Im Trainingsmodus können Sie wählen, ob Sie die Vorhand, die Rückhand oder eine zufällige Tendenz bevorzugen möchten. Jedes Mal, wenn der Ball serviert wird, wird die Abweichung des Nachschlags angepasst, um sich entsprechend Ihrer Bias-Auswahl mehr in Richtung Zielrichtung zu neigen.

Wenn der Ballaufschlag des Roboters nicht Ihren Trainingsanforderungen entspricht, können Sie die Parameter im Parameterbereich für den Ballaufschlag anpassen.

# After-Sales-Service-Politik und erweiterter Garantieservice

Weitere Produkt-After-Sales-Richtlinien und erweiterte Garantieleistungen finden Sie auf der offiziellen Website von Pongbot.

<https://pongbotports.com/wp-content/uploads/2025/03/PONGBOT-PACE-S-AND-PACE-S-PRO-WARRANTY-STATEMENT.pdf>

Wenn Sie Fragen oder Anregungen zur Bedienungsanleitung haben, kontaktieren Sie uns bitte über die folgende E-Mail-Adresse:

[service@pongbotports.com](mailto:service@pongbotports.com)

[contact@pong-bot.de](mailto:contact@pong-bot.de)

Es wird keine separate Benachrichtigung im Falle einer Aktualisierung dieses Handbuchs geben. Sie können die neueste Version auf der offiziellen Website von Pongbot herunterladen.

<https://pongbotports.com/operation-manual/>

<https://www.pong-bot.de>

Business WhatsApp in Deutschland:

