

TABLE TENNIS ROBOT for LARGE (44mm) BALL

Nittaku®

ラージボール用  
卓球ロボット

ロボッチャ44  
ROBOCHA44

44ミリボール専用

Art. No. NT-3021

取扱説明書/保証書



ボール別売

このたびはニッタクロボッチャ44をお買い求め頂きありがとうございます。ロボッチャ44を安全にそして快適にご使用頂く為、ご使用になる前に必ずこの取扱説明書をお読みください。

お子様や高齢者の方のご使用につきましては、保護者の方が必ずお読み頂きご指導ください。外国人で日本語をお読みに成れない方には、翻訳して説明してあげてください。

For your safety and comfort, if you are non-Japanese who live in Japan, please ask someone who understands this instruction manual to explain it to you.

# ロボット各部の名称

## ロボット

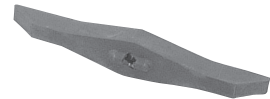


## コントロールボックス



## 部品

ボールかきまぜ棒ラバー



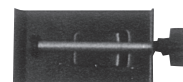
ボールかきまぜ棒ラバーとめネジ(1ヶ)



ボールボックス固定ネジ(2ヶ)

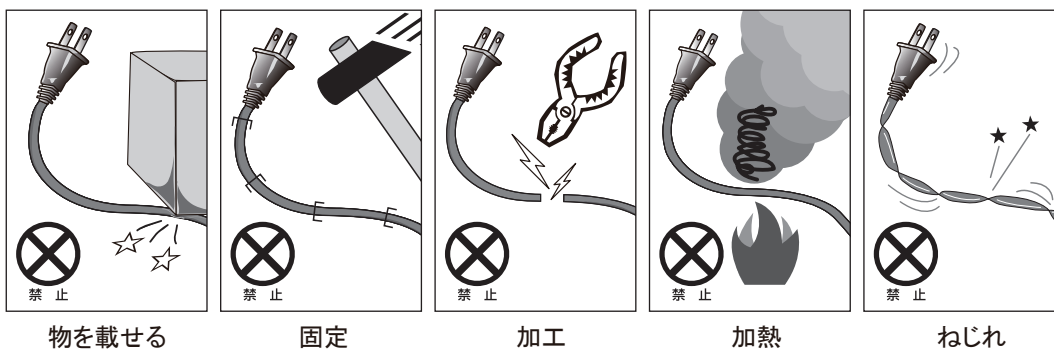


コントロールボックスホルダー



# 安全にご使用いただくために

## 注意事項



100V  
110V  
230V

交流100V以外の電圧を使用しないでください。



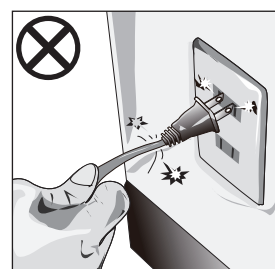
運転中に顔や手などを発射口に近づけないでください。又、発射ホイールや他の動作箇所に触れないでください。



ボールボックスを持って移動させないでください。移動や調節時には転倒ないように、丁寧にお取り扱いください。



焦げ臭かったり、煙が発生したりするなど、異常や故障がみられたときは、すぐに電源プラグをコンセントから抜いてください。又、使用しない場合は電源プラグをコンセントから抜いてください。



必ず電源プラグを持って抜いてください。又、濡れた手で電源プラグを抜き差しすると、感電の原因となります。

## 電気系統部分について

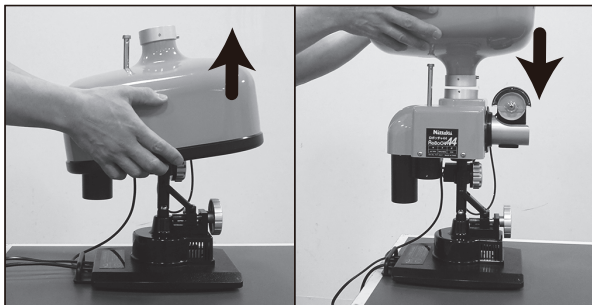
コントロールボックスの電気系統部分は、大変デリケートにできています。落とすなど強い衝撃を与えたり、水がかかると故障の原因となります。

## 電圧・電源について

各国地域での規格が異なります。ロボット本体に規格が明記してありますので、それに従ってください。本製品使用後は電源プラグをコンセントから抜いてください。

# ロボットの設置

## ロボットの組み立て方



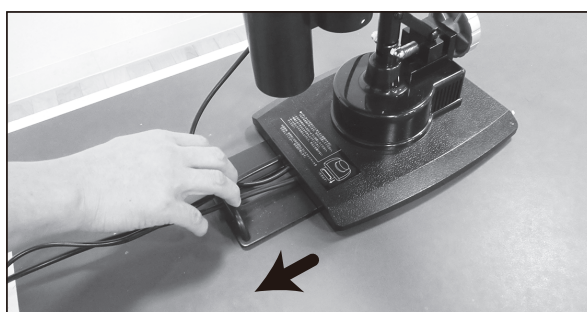
①ボールボックスを垂直に引き抜き、反転して差し込みます。



②ボールボックスをボールボックス固定ネジで固定します。

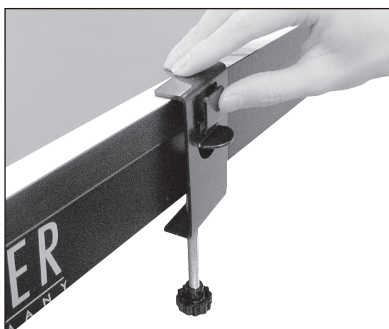


③ボールかきまぜ棒ラバーをボールかきまぜ棒ラバーとめネジで取り付けます。



④スライドベースを引き出し、本体を卓球台の上に置きます。

## コントロールボックスの取り付け方



①コントロールボックスホルダーを卓球台の縁に取り付けます。

②コントロールボックスホルダーにコントロールボックスを差し込みます。

## 電源について



電源プラグをコンセントに差し込み、本体の電源スイッチをONにします。

## ボールを入れる



ラージ(44mm)ボールをボールボックスに入れてください。(ラージボールが最大約80個入ります。)

※ボールの入れすぎにご注意ください。  
※破損したボールなど、異物が入らないようにご注意ください。

## 送球方法の選択

※ボールのスピードや回転に合わせて角度を調節してください。

### ラリーを想定した送球

本体の角度を上向きに設定します。

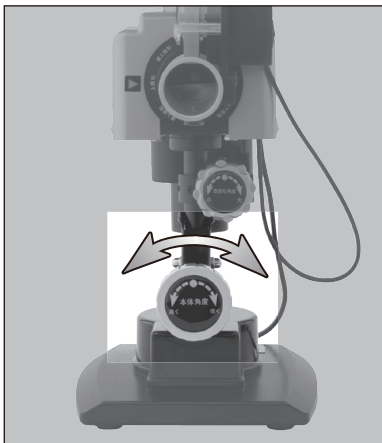


### サーブスを想定した送球

本体の角度を下向きに設定します。

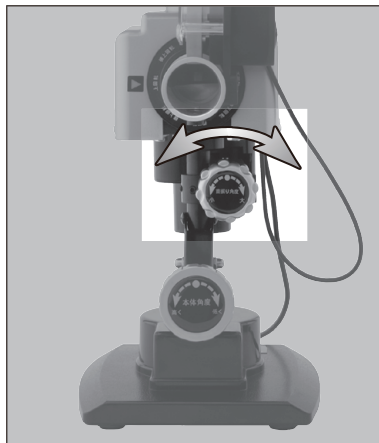


## 本体角度調節



- 本体角度調節ダイヤルを回して適当な角度に合わせます。
- ロボットが動作中でも、本体角度を調節することができます。

## 首振り設定

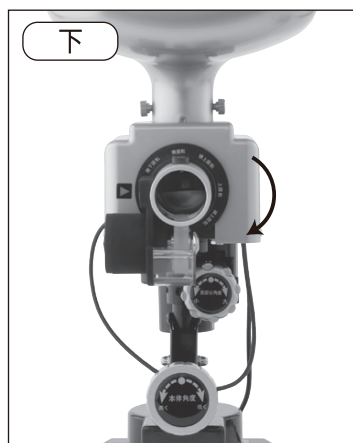
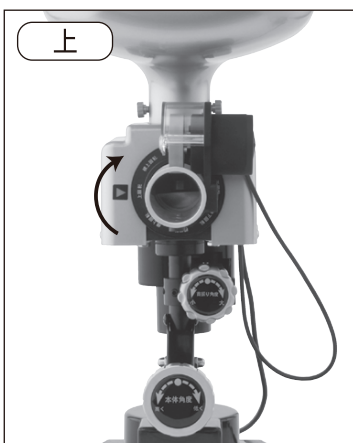


- 首振り角度調節ダイヤルを回すと首を振ります。「小」の方向に回しきると首を振らなくなります。
- ロボットが動作中でも、首振り角度を調節することができます。



- コントロールボックスの「+」のボタンを押すとスピード・ピッチが速くなり、「-」のボタンを押すと遅くなります。
- スピード・ピッチとも1～9(最速)までの9段階の設定が可能です。

## ボールの回転方向の選択



- 発射口を回転させてご希望の回転の表示を マークに合わせてボールの回転の種類を決定します。

他にも、

右横上 右横 右横下  
左横上 左横 左横下

の6方向に設定できます。

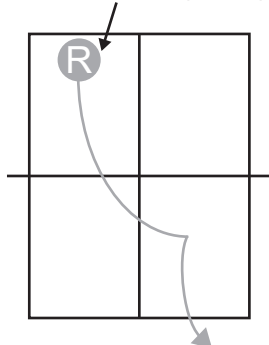
※発射口を回転させるときはコードに負担がかからない範囲で回転させてください。

# 基本的な練習方法例

- ボールが台よりオーバーしたり飛びが少ない場合は、本体角度やスピードの設定で調節してください。
- 右利きの人を対象に作成してあります。

## フォアハンド

ロボッチャ44の置く位置



### ロボットの設定① 入門編

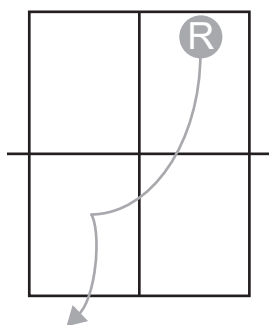
スピード : 3~4  
ピッチ : 1~2  
スピン : 上回転  
本体角度 : やや上方向  
首振り : なし

### ロボットの設定② 中上級編

スピード : 5~6  
ピッチ : 4~5  
スピン : 上回転  
本体角度 : やや上方向  
首振り : なし

- ①の練習でフォーム作りを主体に、ボールをとらえる感覚を身につける。
- 慣れてきたら②のように少し速めに設定してドライブに挑戦。

## バックハンド



### ロボットの設定① 入門編

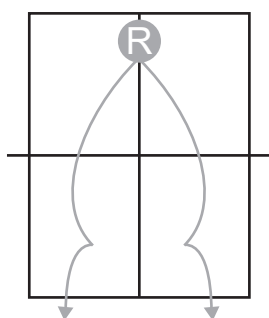
スピード : 2~3  
ピッチ : 1~2  
スピン : 上回転  
本体角度 : やや上方向  
首振り : なし

### ロボットの設定② 中上級編

スピード : 5~6  
ピッチ : 4~5  
スピン : 上回転  
本体角度 : やや上方向  
首振り : なし

- ①の練習でフォーム作りを主体に、ボールをとらえる感覚を身につける。
- 慣れてきたら②のように少し速めに設定してラケットを少しかぶせる様、前にスイングする。

## フォアとバックの切り替えし



### ロボットの設定① 入門編

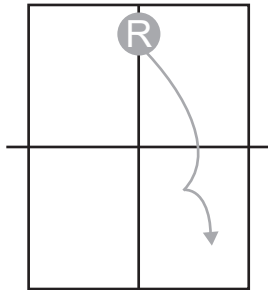
スピード : 4  
ピッチ : 1~2  
スピン : 上回転  
本体角度 : やや上方向  
首振り : あり

### ロボットの設定② 中上級編

スピード : 5~6  
ピッチ : 4~5  
スピン : 上回転  
本体角度 : やや上方向  
首振り : あり

- ①の練習で足の動かし方とラケットの動かし方を身につけます。
- 慣れてきたら②のように少し速めに設定したり、バックを使わずに全てフォアで打球してみましょう。

## ツツキ練習



### ロボットの設定① 入門編

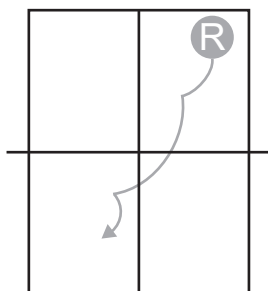
スピード : 3  
 ピッチ : 1  
 スピン : 下回転  
 本体角度 : やや上方向  
 首振り : なし

### ロボットの設定② 中上級編

スピード : 4  
 ピッチ : 1  
 スピン : 下回転  
 本体角度 : やや上方向  
 首振り : あり

- ラケット角度を水平に近くし、ボールの下側に入れそのまま前に押し出す。
- 慣れてきたら②のように首振り設定しフォアとバックでツツキの切り替えしをやる。

## レシーブ練習



### ロボットの設定① 入門編

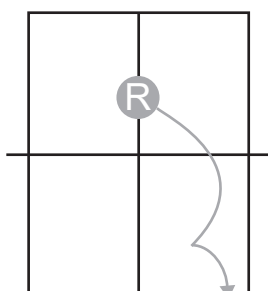
スピード : 2~3  
 ピッチ : 1  
 スピン : 下回転  
 本体角度 : 最下方向  
 首振り : なし

### ロボットの設定② 中上級編

スピード : 2~3  
 ピッチ : 1  
 スピン : 下回転、横回転等  
 本体角度 : 最下方向  
 首振り : なし

- レシーブには主に攻撃的レシーブ、ストップレシーブ、ツツキレシーブがあります。
- 初めはツツキレシーブをやり、慣れてきたら攻撃的レシーブやストップレシーブにも挑戦してみましょう。

## スマッシュ練習



### ロボットの設定① 入門編

スピード : 3  
 ピッチ : 1~2  
 スピン : 上回転  
 本体角度 : 最上方向  
 首振り : なし

### ロボットの設定② 中上級編

スピード : 3  
 ピッチ : 3  
 スピン : 上回転  
 本体角度 : 最上方向  
 首振り : あり

- 高いボールなのでラケットの位置を高くし、そこから振り下ろす。
- 慣れてきたら②のように設定し、フットワークとスマッシュの練習をしましょう。

# 故障と思われる前に

**Q** スタート/ストップボタンを押しても作動しない。

**A-1**

電源プラグはコンセントの奥までしっかり差し込まれていますか。

**A-2**

本体の電源スイッチがOFFになっていませんか。

**A-3**

コントロールボックスを落としたり、濡らしたりしたことはありませんか。また、ロボットが倒れたことはありませんか。そのような場合、電気系統に異常をきたすことがあります。

**Q** ロボットは作動しているのにボールが出ない。

※このような場合、まず電源スイッチをOFFにしてください。

**A-1**

ボールボックスの中にボールはありますか。

**A-2**

ボールかきまぜ棒ラバーが破損、もしくはゆるんでいませんか。

**A-3**

ボールボックスに目一杯ボールを入れていませんか。ボールの圧力でボールが詰まることがあります。

**A-4**

ボールの通り道に異物が混入していませんか。

**Q** ロボットが自動的に止まってしまった。

**A-1**

電源プラグがコンセントから抜けていませんか。

**A-2**

コントロールボックスを落としたり、濡らしたりしたことはありませんか。また、ロボットが倒れたことはありませんか。そのような場合、電気系統に異常をきたすことがあります。

**Q** ボールの着地地点が、練習に支障をきたす程一定しない。

**A-1**

発射ホイールがゆるんでいませんか。ゆるんでいたらドライバーでネジをしめてください。

**A-2**

不安定な場所にロボットを置いていませんか。

**A-3**

発射ホイールにほこりがたまっていませんか。

**A-4**

発射ホイールはゴム製のため、すりへりや劣化がおこる可能性があります。その場合、発射ホイールの交換が必要となります。

**Q** ボールがとびださなくて、発射口から下に落ちる。

**A-1**

40mmボールを使っていませんか。ロボッチャ44はラージ(44mm)ボール専用のロボットです。ラージボールをご使用ください。

## ロボット保証書

製造番号



ご購入日 年 月 日

保証期間 原則としてご購入後1年

- \* 保証書と出荷案内書は再発行いたしませんので、大切に保管してください。
- \* 本書は日本国内においてのみ有効です。
- \* 修理の必要が生じた場合は、当社までご連絡ください。

## 保証規定

この保証（無償修理）が適用されるかどうかは、実際に商品を確認してからの判断となりますので、予めご了承ください。以下の場合には、保証期間内であっても有償となります。

\* 取扱説明書によらない不適切な取扱い、使用方法、保管方法が原因で生じた故障及び損傷。\* お買い上げ後の取付け場所の移動、輸送、落下等による故障及び損傷。\* 当社のサービス担当者以外の改造、修理、オーバーホールが原因で生じた故障及び損傷。\* 火災・地震・水害・落雷・ほこり、ねずみ、鳥、くも、昆虫類の侵入およびその他の天変地変、公害、塩害又は指定外の電源（電圧、周波数）等による故障及び損傷。\* 塗装の色合せ等の経年劣化又は使用に伴う摩耗や傷等の外観上の変化。\* 上記に定める保証免責事由以外で無償修理の対象とすべきでない故障。\* 本保証書とレシート（または Nittaku 出荷案内書）の提出がない場合。

## 仕様

本体サイズ	31×24×52cm
重量	4.8kg
電圧	100v
消費電力	60w
原産国	CHINA

●お問い合わせ先

日本卓球株式会社 ロボット係

〒306-0056 茨城県古河市坂間 198-72

TEL: 0280-48-4535 FAX: 0280-48-0155

2025年10月 発行

