

TABLE TENNIS ROBOT for 40mm BALL

Nittaku®

卓球ロボット

ロボッチャ

RoBoCHA

40ミリボール専用

取扱説明書



ボール別売

このたびはニッタクロボッチャをお買い求めいただきありがとうございます。ロボッチャを安全にそして快適にご使用いただくため、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いただきご指導ください。外国人で日本語をお読みになれない方には、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



ボールかきまぜ棒



ボールかきまぜ棒用ネジ(1ヶ)



ボールボックス留め用ネジ(2ヶ)



コントロールボックス受け



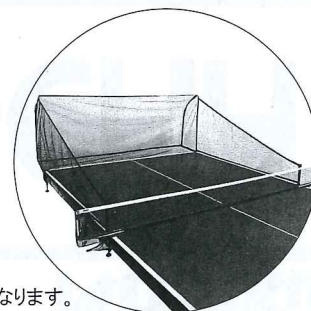
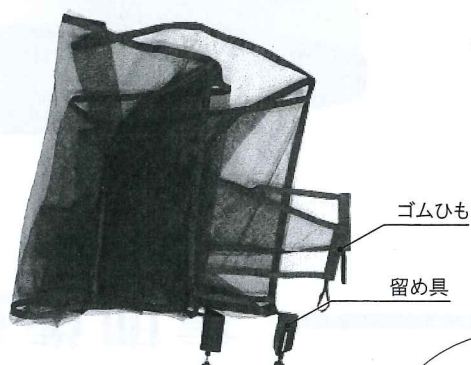
防球ネット用ポール(2ヶ)



コントロールボックス



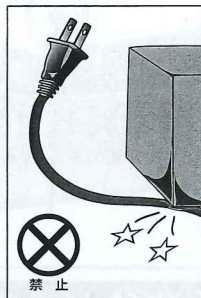
防球ネット



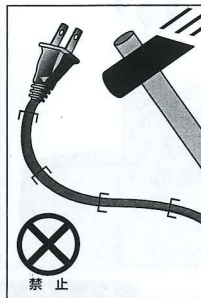
※卓球台に設置すると、このようになります。

安全にご使用いただくために

注意事項



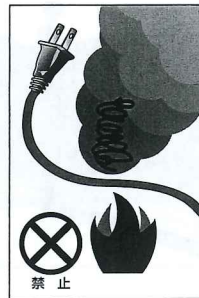
物を載せる



固定



加工



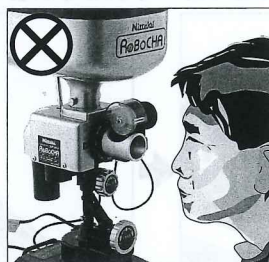
加熱



ねじれ

100 V
110 V
230 V

交流100V以外の
電圧を使用し
ないでください。



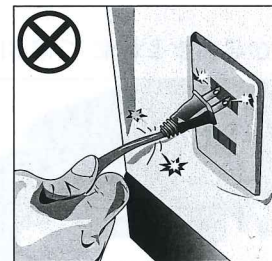
運転中に顔や手などを発射口に近づけないでください。又、発射ホイールや他の動作箇所に触れないでください。



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しないように、丁寧にお取り扱いください。



煙が発生するなど、異常や故障が見られた時は、すぐに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

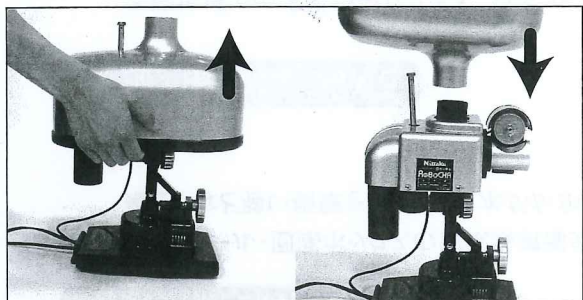
コントロール・回路ボックスの電気系統部分は、大変デリケートにできています。落とすなど強い衝撃を与えたり、水がかかたりすると故障の原因となります。

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

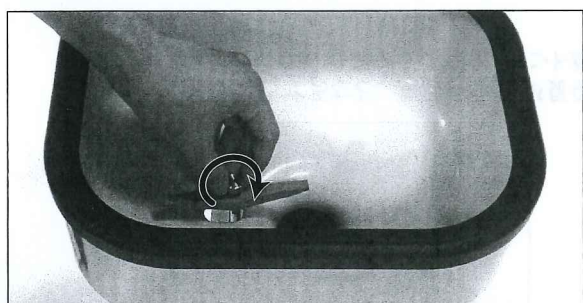
ロボットの組み立て方



①ボールボックスを垂直に引き抜き、反対にして差し込みます。



②ボールボックスをボールボックス用ネジで固定します。

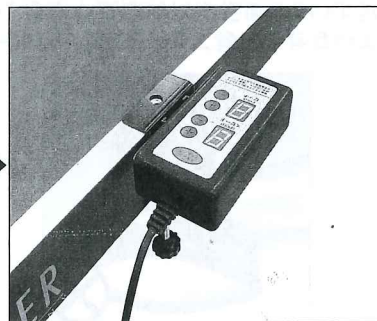
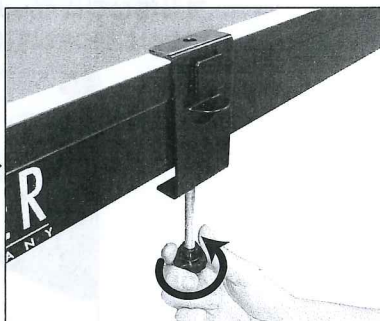
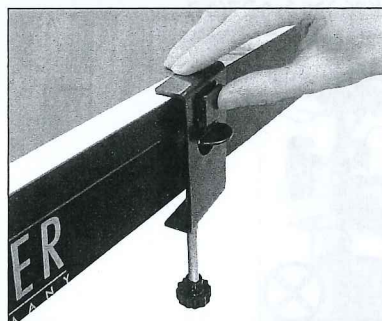


③ボールかきまぜ棒をボールかきまぜ棒用ネジで取り付けます。



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。

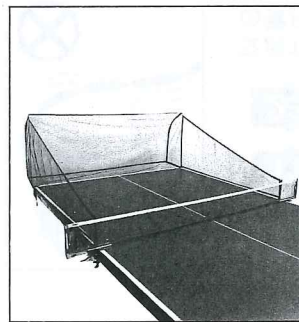
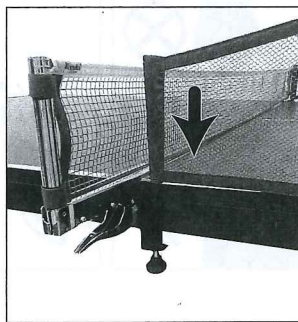
コントロールボックスの取り付け方



①コントロールボックス受けを卓球台の縁に取り付けます。

②コントロールボックス受けの差込にコントロールボックスを差し込みます。

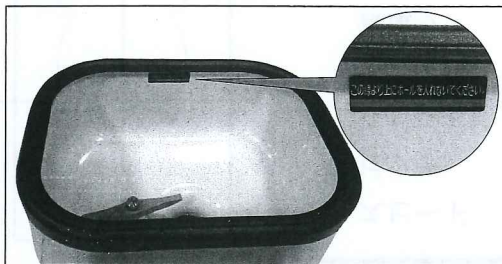
防球ネットの取り付け方



①防球ネット用ポールをロボットから見て手前に取り付け、防球ネットの留め具を台の角に取り付けます。

②ポールに防球ネットの先を差し込み、ゴムひもをポールのネジ部分にかけます。

ボールを入れる

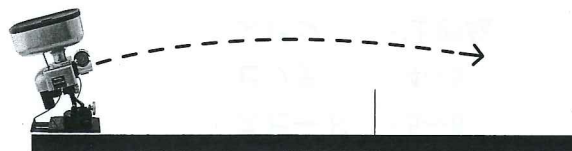


ボールをボールボックスに入れてください。
(40mmボールが最大約100個入ります。)

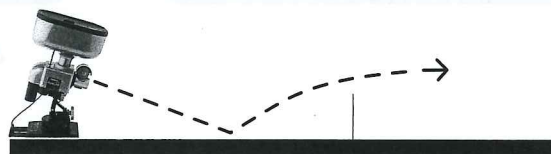
※但し、ボールを目一杯入れますと、ボール
かきまぜ棒が破損する恐れがありますので
ご注意ください。

送球方法の選択

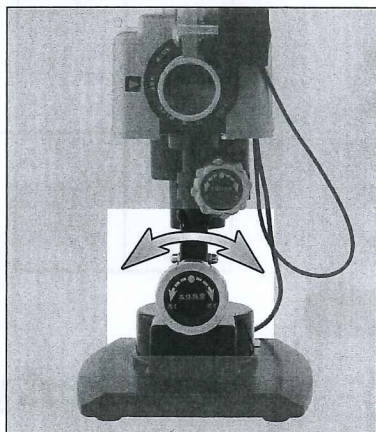
※ボールのスピードや回転に合わせて角度を調節してください。
ラリーを想定した送球 ヘッドの角度を上向きに設定します。



サーブを想定した送球 ヘッドの角度を下向きに設定します。

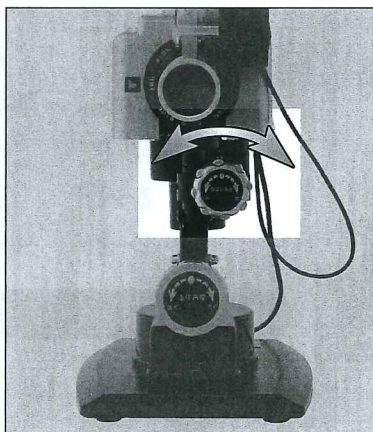


本体角度調節



- 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あっても、電
源スイッチをOFFにすることなく
本体角度を調節できます。

首振り設定



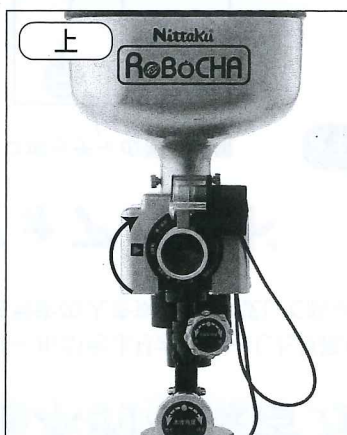
- 首振り角度調節ダイヤルを回
すと首を振ります。「小」の方向
に回しきると首を振らなくなり
ます。(首が固定されます)。
- ロボットが動作中であっても、電
源スイッチをOFFにすること
なく首振り角度を調節できます。

スピードピッチの設定



- 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マークを
▽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8方向に設定できます。

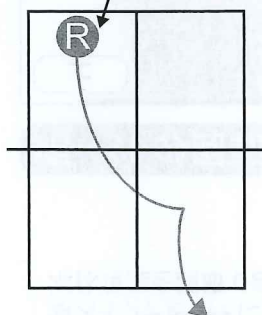
※発射口を回転させるときはコードに負担が
かからない範囲で回転させてください。

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

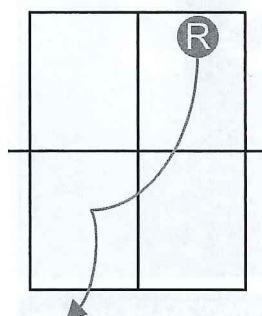
スピード : 3~4
ピッチ : 1~2
スピン : 上回転
本体角度 : やや上方向
首振り : なし

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

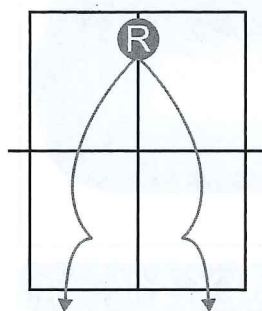
スピード : 2~3
ピッチ : 1~2
スピン : 上回転
本体角度 : やや上方向
首振り : なし

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

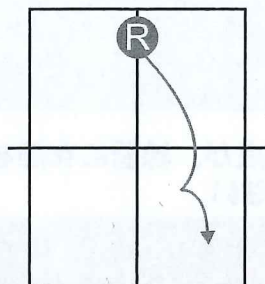
スピード : 4
ピッチ : 1~2
スピン : 上回転
本体角度 : やや上方向
首振り : あり

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。

ツッツキ練習



ロボットの設定① 入門編

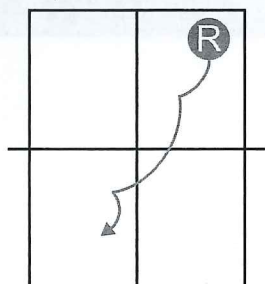
スピード : 3
 ピッチ : 1
 スピン : 下回転
 本体角度 : やや上方向
 首振り : なし

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ッ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

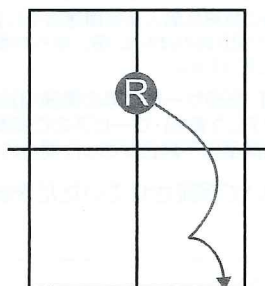
スピード : 2~3
 ピッチ : 1
 スピン : 下回転
 本体角度 : 最下方向
 首振り : なし

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、ツッツキレシーブがあります。
- 初めはツッ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 電源スイッチをONにしても作動しない。

A-1

電源プラグはコンセントに奥までしっかり差し込まれていますか。

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 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

ボールかきまぜ棒のラバーが破損、もしくは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。

仕 様

品 名	ロボッチャ
品 番	NT-3017
サ イ ズ	31×25×52(cm)
外箱サイズ	81×39×40(cm)
重 量	約4.6kg
電 圧	100v
消費電力	60w

MADE IN CHINA

●ロボットに関するお問い合わせ先

日本卓球株式会社 ロボット係

〒306-0051 茨城県古河市茶屋新田原山270-25

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

○別紙「登録カード」を当社ロボット係までお送りください。

※お客様のお名前・住所等の情報は個人情報関連法令により厳正に管理いたします。また、下記目的のほかは、第三者への提供を含めて一切使用することはございません。

- ・お買い上げ商品の保証、修理サービス等の業務用資料
- ・お客様のニーズにマッチした商品・サービスのご提案
- ・お客様のご購入された商品に不具合があった場合のご連絡

○別紙「保証書」に基づいて保証させていただきます。

Nittaku® 日本卓球株式会社

<http://www.nittaku.com>