

Nittaku®

卓球ロボット  
ロボコーチ ST

ROBO-COACH ST

40ミリボール専用

Art. No. NT-3016

取扱説明書/保証書



ボール別売

このたびはニッタク・ロボコーチ STをお買い求めいただきありがとうございます。  
ロボコーチ ST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。外国人で日本語の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.

## ■ 安全にご使用いただくために



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。



お子様や高齢者が組み立てたり、使用するときは、注意してください。



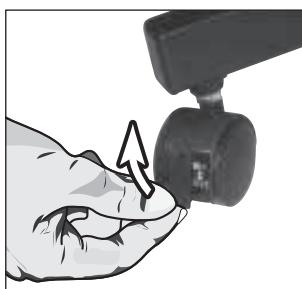
ロボットおよび防球ネットに寄りかからないでください。

### コントロールボックスについて

コントロールボックス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とき、水がかかったりすると故障の原因となります。



### 移動に関する注意



移動するときは、後輪のストッパーを『動く』にしてください。



パイプ部分を持って移動させてください。

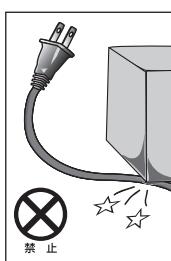


ボーラルボックスを持って移動させないでください。

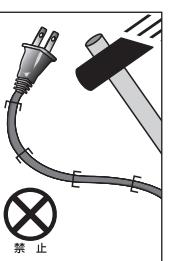


長い距離を移動するときは電源プラグを外してください。

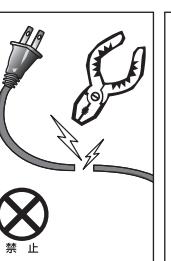
### 電源コード、電源プラグの取り扱いに関する注意



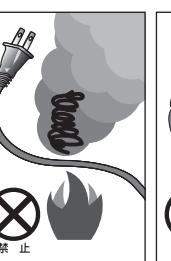
物を載せる



固定



加工



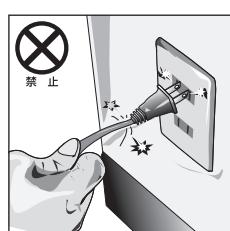
加熱



ねじれ

- 100V
- ✗ 110V
- ✗ 230V

交流100V以外の電圧を使用しないでください。



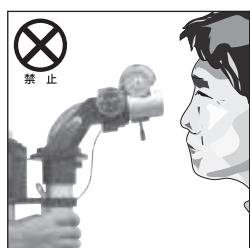
必ず電源プラグを持って抜いてください。

塗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。

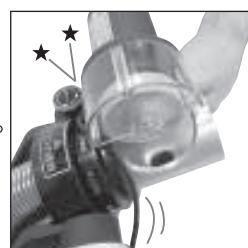
### 使用、設定に関する注意



運転中、発射ホイールや首振りアームに触れないでください。



ロボット運転中に顔などを発射口に近づけないでください。



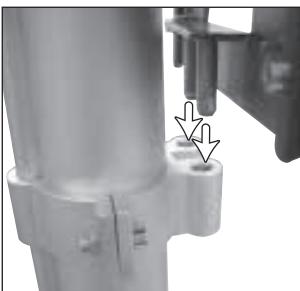
発射口を回転させる場合は、モーターのコードを張りつめないようにしてください。

# ロボットの設置

## 防球ネットの設置



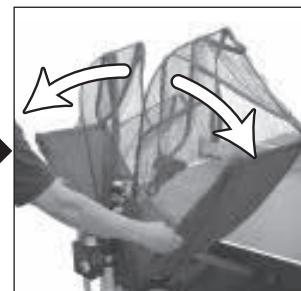
①防球ネットの窓にロボットのヘッド部分を通します。  
※うまく入らない場合は、防球ネットを少し開いてください。



②防球ネットの設置用金属バーを本体の防球ネット差し込み穴に差し込みます。



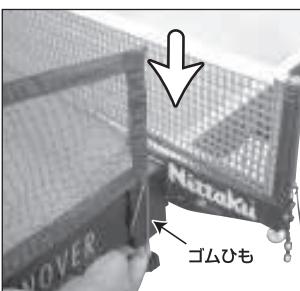
③卓球台に対してのロボットの位置を決めます。



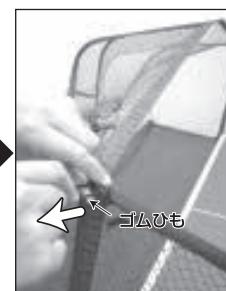
④防球ネットの留め具をはずして、防球ネットを開きます。そのとき、防球ネットの底の部分を持って開きます。



⑤防球ネット用ポールをロボットから見てサポートの手前に取り付けます。



⑥防球ネットの両サイド部分の先端の袋状部分を防球ネット用ポールに差し込み、ゴムひもをポールの下部に引っ掛けます。



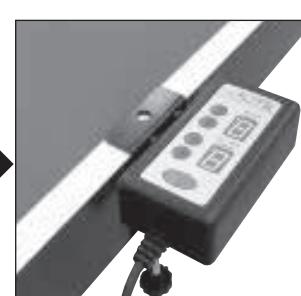
⑦必要に応じて、防球ネットの張り具合を調節してください。



※ロボットを卓球台から離して使用する場合は、防球ネット用ポールを取り付ける必要はありません。また、その場合は、防球ネットの両サイド部分を防球ネットの上に掛けてください。

※防球ネットを閉じたときは、必ず留め具を、パチンと音がするまで締めてください。

## コントロールボックスの設置



○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。

○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の差込を差し込みます。

## 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。



○コントロールボックスの「スタート/ストップ」ボタンを押すとボールが出ます。

# ご使用方法

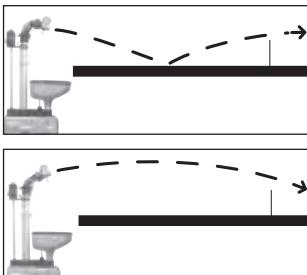
## ボールを入れる

ボールをボールボックスに40個以上入れてください。

※ただし、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

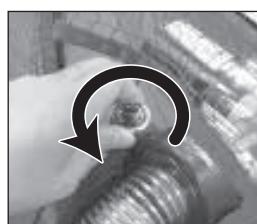


サービスを想定した送球  
ヘッドの角度を下向きに設定します。

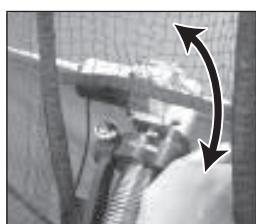
ラリーを想定した送球  
ヘッドの角度を上向きに設定します。

※ボールの種類に合わせて角度を調整してください。

## ボール発射角度(ヘッドの角度)を調節する方法



①ヘッド固定  
ダイヤルを  
ゆるめる。

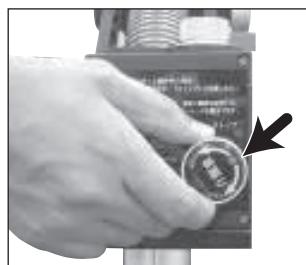


②ボール高さ調  
節ノブをつま  
んでヘッドの  
上下角度を  
調節する。



③ヘッド固定ダ  
イヤルをしめ  
てヘッドを固  
定する。

## 首振り方法



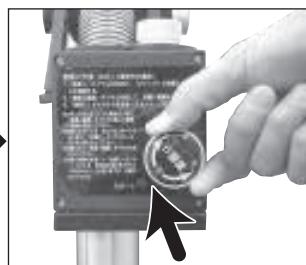
①首振りスタートダイヤル  
の赤点が、「ストップ」の  
位置にあることを確認し  
ます。



②首振り範囲ダイヤルを回  
して、首振り範囲を設定し  
ます。数字が大きいほど、  
首振り範囲は大きくなります。



③コントロールボックスの  
スタート/ストップボタン  
を押してロボットを作動  
します。



④首振りスタートダイヤル  
の赤点を「スタート」の  
位置まで回します。



⑤コントロールボックスで、  
球速、送球間隔の調節  
をしてください。



⑥首振りをストップするときは、  
首振りスタートダイヤル  
の赤点を「ストップ」の  
位置まで回します。



スタート



ストップ

※首振りをストップ、あるいはスタートするときは、首振り  
スタートダイヤルを、止まるまで回しきってください。

※首振り中に首振り範囲ダイヤルを回さないでください。

※首振り範囲変更後、首振りをスタートしたとき、首を  
振り始めるまでに2~3秒かかることがあります、故  
障ではありません。

## タイミングダイヤル



「首振り」の状態でボールを発射すると、首振り範囲の端と端に  
ボールが飛びます。

その状態で「タイミングダイヤル」をONにすると、首振りの範囲内  
でボールを数箇所に送球することができます。

※ダイヤルは途中で止めず、ONかOFFに合わせてください。

## 送球コースの設定

ロボットの「首」を振り、送球コースを選択してください。「首振り方法」を参照して「首」を振り、希望のコースになったところで首振りスタートダイヤルを「ストップ」にしてください。

## 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。

## 回転方向の設定



上	右横上
右横	右横下
下	左横上
左横	左横下

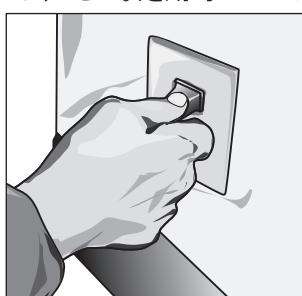
の8方向に設定できます。

- 発射口を回転させて設定してください。

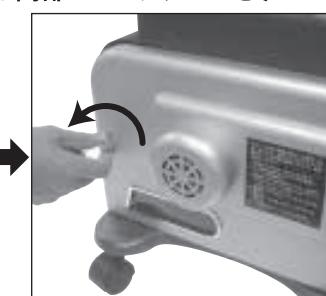
※この作業を行う時は、「スタート/ストップ」ボタンでストップの状態にしてください。

## メンテナンス

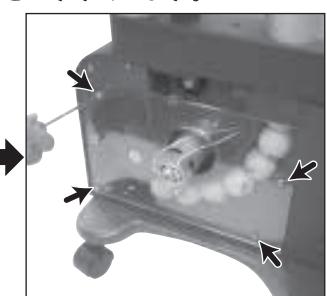
構造上、ボール通り道にゴミ、ほこりなどの異物がたまることがあります。その場合、次の手順でそれらのものを取り除いてください。定期的にロボット内部のメンテナンスをすることをおすすめします。



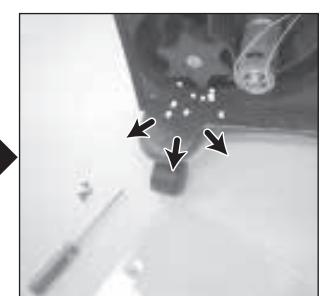
- ①電源スイッチを切り、電源プラグをコンセントから抜きます。



- ②本体パネル上のつまみを回して、本体パネルを開きます。



- ③透明ボード上の4本のネジを、付属の十ドライバーではさしてください。  
※そのときネジをなくさないように注意してください。



- ④ゴミ、ホコリ等を取り除いてください。

※この作業の際には、必ず電源プラグをコンセントから抜いてください。

## ボールの取り出し方

ボールを取り出す必要があるときは、上記の方法で取り出してください。

## 自動停止装置

安全性を優先して設計されているため、次のような自動停止装置が組み込まれています。

### ●加熱防止機能

電気回路の異常により変圧器が高温になると、自動的に電気回路を遮断し、ロボットは停止します。その場合は電気部品の交換が必要になりますので、当社に修理をご依頼ください。

## 故障と思われる前に

**Q 電源スイッチをONにしてもロボットが作動しない。**

### A-1

電源プラグはコンセントに奥までしっかりと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すか。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 ボールがとびださないで、発射口から下に落ちる。**

### A-1

38ミリボールを使っていますか。ニッタク ロボコーチSTIは40ミリボール専用のロボットです。40ミリボールをお使いください。

**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にしてロボットを止めてください。

### A-1

ボールボックスの中にボールはありますか。ロボットの構造上、ボール通り道にボールがあってもボールボックスの中にボールがないと、ボールは発射されません。(40個以上必要)

### A-2

ボールかき混ぜ棒のラバーが破損、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。当社ロボット係にご連絡ください。

**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

ヘッド固定ダイヤルはゆるんでいませんか。

### A-2

不安定な場所にロボットを置いていませんか。

### A-3

発射ホイールにホコリがたまっていますか。発射ホイールにホコリがたまっていたら濡れた布でホコリを拭き取ってください。



### A-4

発射ホイールをとりつけるネジ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。

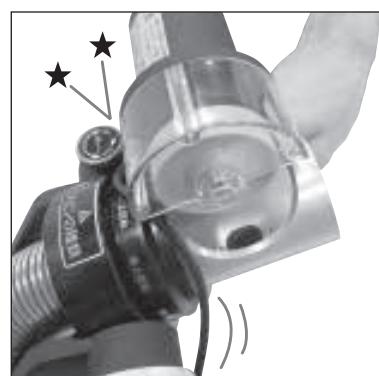
### A-5

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。その場合は、発射ホイールの交換が必要となります。

**Q 発射口が回転しない(スピナの種類を変えられない)。**

### A-1

モーターのコードを既に張りつめていませんか。



### 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。当社ロボット係にご連絡ください。

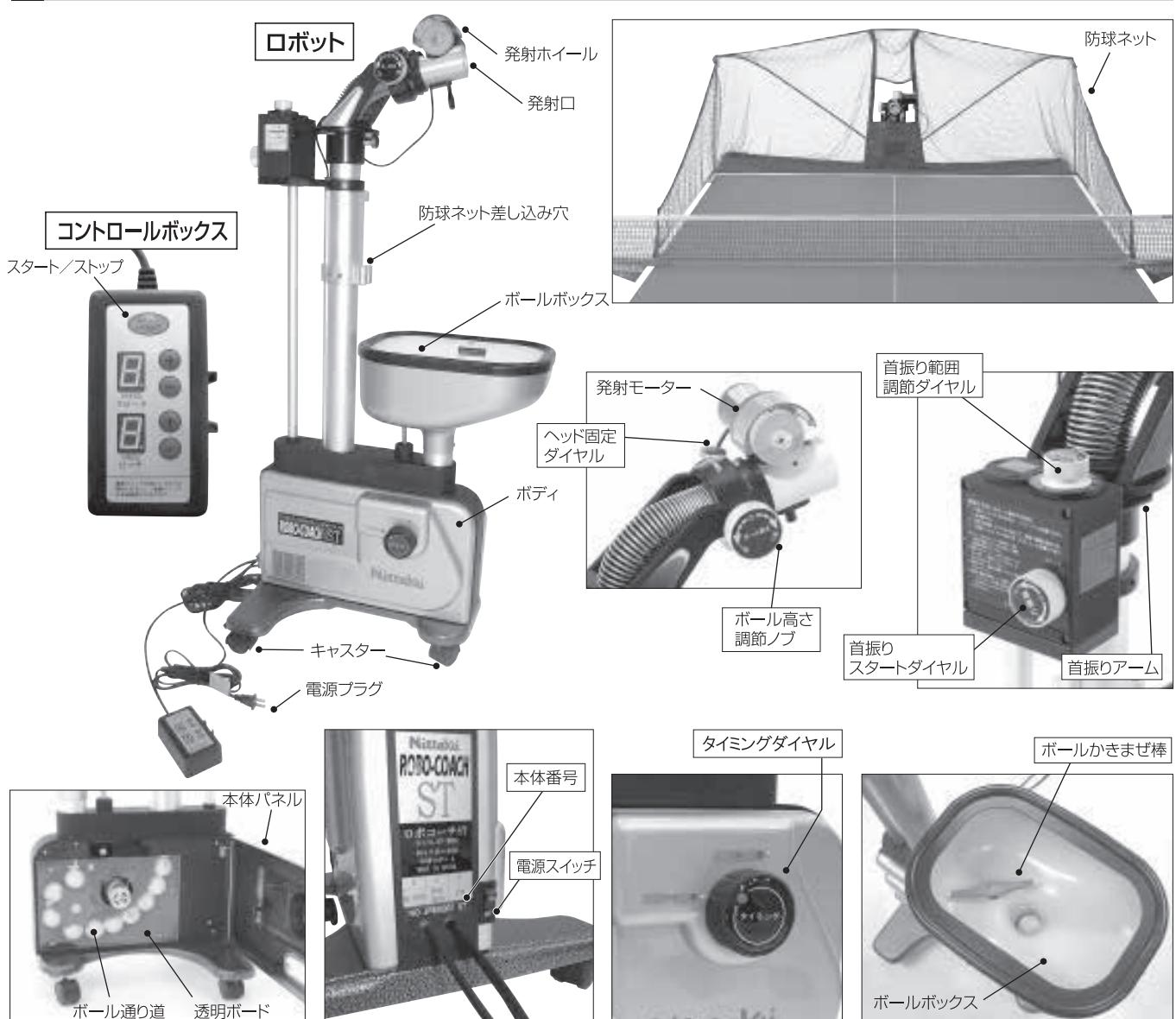
## 梱包品



+ ドライバー



## ロボット各部の名称



## 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 50×37×107cm  
重量 13.5kg  
電圧 100V  
消費電力 50W  
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

