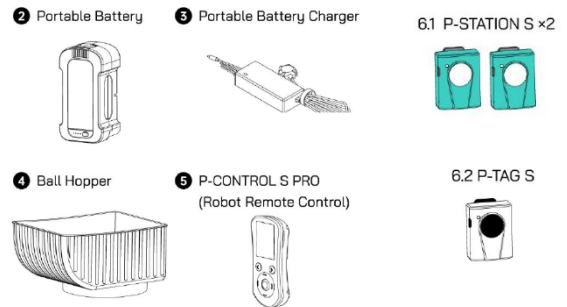


PONGBOT PACE S Pro

Tennisball-Maschine – Kurzanleitung

1. Zubehör

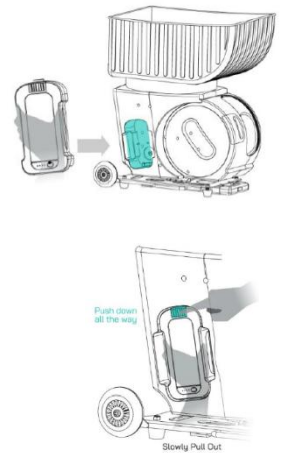
- **Roboter**
- **Ballkorb**⁴ (schwarz) – wird oben aufgesetzt
- **Akku**² + **Ladegerät**³
- **Fernbedienung**⁵ (weiß)
- **Smart Tracker Set**⁶ (2× türkis + 1x weiß + Ladekabel)



2. Aufladen

Roboter Akku laden

1. Nach jeder Benutzung ist der Akku des Roboters aufzuladen!
2. Akku (rechteckig weiß) ist seitlich aus dem Roboter zu entnehmen/einzusetzen
3. Durch Drücken des schwarzen Knopfes kann der Akku entfernt werden.
4. Der Akku ist nach dem Entfernen mit dem schwarzen Ladegerät aufzuladen.
5. **Rote** Lampe am Ladegerät = lädt. **Grüne** Lampe = voll geladen.

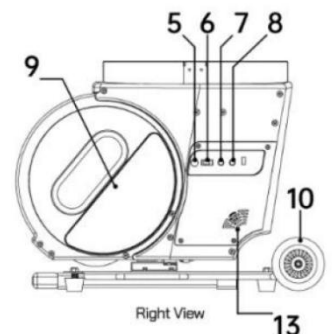


Fernbedienung & Smart Tracker laden

- Fernbedienung und Smart Tracker sind je nach Bedarf (Akkustand) aufzuladen
- Mit dem beiliegenden **USB-Typ-C-Kabel Set**
- Fernbedienung hat eine % Anzeige
- Smart Tracker leuchtet **dauerhaft weiß** = 100% geladen

3. Roboter vorbereiten

1. **Akku einsetzen:** In Pfeilrichtung einschieben, bis er hörbar „klickt“. (Nicht bei eingeschaltetem Gerät einsetzen!)
2. **Ballkorb (schwarz) aufsetzen:** Korb aufrecht drehen und oben aufsetzen. Die **gebogene Seite zeigt nach vorne**.
3. **Roboter einschalten:** Schalter auf Position „I“ stellen⁶.
4. **Bälle einfüllen** in den Korb.



4. App oder Fernbedienung? Zwei Steuerungswege

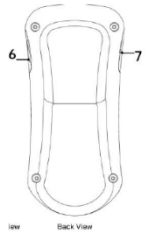
Sie können die Maschine auf **zwei Arten steuern**. Beide sprechen denselben Roboter per Bluetooth an – sie unterscheiden sich aber im Funktionsumfang:

App – voller Funktionsumfang

- Bietet **alle Trainingsmodi** inkl. **eigener Übungen erstellen**, Drill Library und Statistiken.
1. **App laden:** „Pongbot Tennis“ im App Store oder Google Play herunterladen und ein Konto anlegen.
 2. **Roboter einschalten:** Schalter auf Position „I“ stellen.
 3. Am Handy **Bluetooth, Standort und Internet** aktivieren.
 4. In der App unten auf „**Devices**“ → oben rechts auf „**+**“ → Ihr Modell wählen.
 5. Gefundenen Roboter antippen → „**Connect**“ → „**Confirm**“.

Fernbedienung⁵

- Nutzt **vorprogrammierte und bereits gespeicherte** Übungen (Classic, NTRP, Custom, Smart Pace).
 - **Nicht möglich:** neue Übungen von Grund auf erstellen, ausführliche Statistiken.
1. **Roboter einschalten:** Schalter auf Position „I“ stellen
 2. **Fernbedienung einschalten**⁶
 3. Nach dem Aktivieren **koppelt sich die Fernbedienung meist automatisch** per Bluetooth.
 4. Sobald das **Roboter-Symbol oben links** im Display erscheint, mit „**Enter**“ zur Steuerung.
 5. **Falls nicht automatisch:** Pairing-Taste⁸ am Roboter **2× kurz drücken** (LED blinkt schnell blau) → an der Fernbedienung **Power 2 Sek. halten** → Verbindungstaste → „Next Page“ → „Complete“.



5. Training starten

Der einfachste Einstieg sind die **Programmed Drills** mit den vorprogrammierten **Classic Drills**:

1. Roboter an der **Mitte der Grundlinie** aufstellen (Standardposition).
2. In der App „**Programmed Drills**“ → „**Classic Drills**“ öffnen.
3. Eine **Basic-Übung** wählen (z. B. Vorhand/Rückhand).
4. Bei Bedarf **Dauer, Schwierigkeit (Sterne) und Schlaghand** einstellen.
5. Auf „**Start**“ tippen – nach kurzem Countdown fliegt der erste Ball.

Wichtige Signale auf einen Blick

Signal	Bedeutung
Blaues Licht blinkt langsam	Nicht mit App/Fernbedienung verbunden
Blaues Licht leuchtet dauerhaft	Verbunden – bereit
Gelbes Licht blinkt langsam	Standby-Modus
Grünes Licht blinkt langsam	Countdown bis zum nächsten Ball läuft
Rotes Licht leuchtet	Klappe ⁹ ist nicht geschlossen
Rotes Licht blinkt langsam	Störung am Roboter
2× kurzer Piepton	Bälle leer / Akku schwach / Tracker-Problem

6. Trainingsmodi im Überblick

Nicht alle Modi sind auf der Fernbedienung verfügbar (siehe Spalte „Fernbed.“).

Modus	Was er bietet	 Fernbedienung
Programmed / Classic Drills	Fertig vorprogrammierte Übungen.	Ja
NTRP Drills	Übungspakete passend zur Spielstärke (NTRP-Level). Nur von der Grundlinien-Mitte nutzbar.	Ja
Custom Drills	Eigene Übungen aus einzelnen Bällen zusammenstellen. Erstellen nur per App.	Nur nutzen
Drill Library	Community-Bibliothek: fertige Übungen anderer Nutzer suchen, übernehmen und starten.	Nein
PACE Group	Der Roboter als geteilter Speicher – alle im Roboter abgelegten Custom-Übungen gemeinsam nutzen.	Nein
Smart Pace	KI-Training mit Smart Tracker: Roboter passt Rhythmus, Platzierung und Schwierigkeit live an Ihre Position an – wie ein echtes Match. Näheres dazu bei Punkt 8.	Ja

7. Sicherheit – bitte unbedingt beachten

- **Nie mit der Hand** in den Roboter greifen, während er läuft.
- Nach dem Einschalten **nicht direkt vor die Ballöffnung** stellen.
- Klappe⁹ **nicht mit Gewalt** öffnen – nur über App oder Fernbedienung.
- Nur bei **gutem Wetter** nutzen – kein Regen oder starker Wind.
- Roboter und Akku immer **zurück in das Klubhaus bringen** und vor Hitze schützen.
- **Transport:** Unten den Hebel herausziehen und den Roboter wie einen Trolley ziehen – oder an den seitlichen Griffen tragen.
- **Häufige Störung – Ball klemmt:** Klappe öffnen, Ball entfernen, Roboter neu initialisieren.



Fehlercode	Was tun?
1003 – Ballmangel	Bälle nachfüllen
2007 – Ball klemmt	Klappe öffnen, Ball entfernen
2011 – Akku schwach	Akku laden oder tauschen

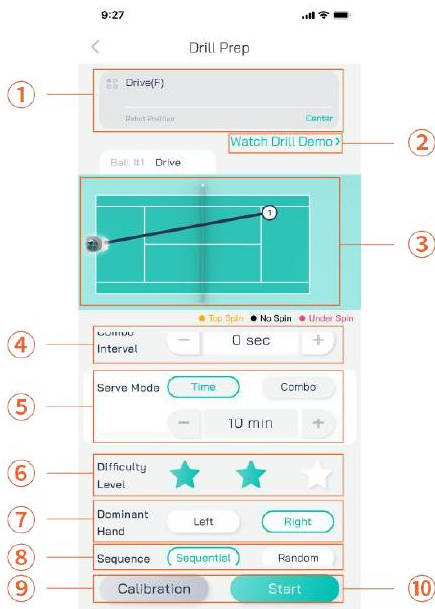
✉ Support & aktuelles Handbuch

Fragen? service@pongbotsports.com

Neueste Anleitung: pongbotsports.com/operation-manual

8. Zusätzliches

Standard Drill Einstellungen

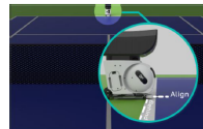


①	Combination Information	View the combination name and the placement position information of the currently selected robot.
②	Watch Drill Demo	View the introduction video of the combination (this function is currently not available).
③	Information of Single Balls in the Combination	View the landing points, spins, and sequence information of single balls in the combination.
④	Combo Interval	Set the interval time between two adjacent groups of balls to better restore the position.
⑤	Serve Mode	Select the time and set the serving duration in minutes. Select the Number of Groups: Set the number of balls served, measured in groups. This parameter has a memory function and will use the settings from the last use.
⑥	Difficulty Level	Set the difficulty star rating of the combination. Different star ratings will vary in parameters such as serving speed, spin level, and serving frequency.
⑦	Dominant Hand	Set the dominant hand. Different dominant hand will change the corresponding forehand and backhand areas.
⑧	Sequence	Set the serving sequence mode of single balls in the combination. In the sequential mode, single balls will be served repeatedly in order. In the random mode, the probability of all single balls being served is equal each time.
⑨	Calibration	Adjust the landing positions of balls in the combination in different directions. Each single ball in the combination can be adjusted individually.
⑩	Start	After confirming all the above parameters, click "Start" to begin the exercise.

Smart Pace

- Statt fester Abläufe erzeugt der Roboter mithilfe eines **KI-Algorithmus** und des **Smart Tracker** Sets ein realistisches Match-Gefühl.
- Er **erkennt** in Echtzeit, **wo man auf dem Platz steht**, und **passt Ballrhythmus, Platzierung und Schwierigkeit laufend an** – fast wie ein echter Trainingspartner.
- Sowohl **per App** als auch **per Fernbedienung** startbar.

Device Connection Tutorial



Step 1:

Place the robot at the center position of the baseline and turn it on.



Step 2:

The Smart Tracker1 is clipped onto the tennis net above the intersection of the left side's doubles sideline and the net.



Step 3:

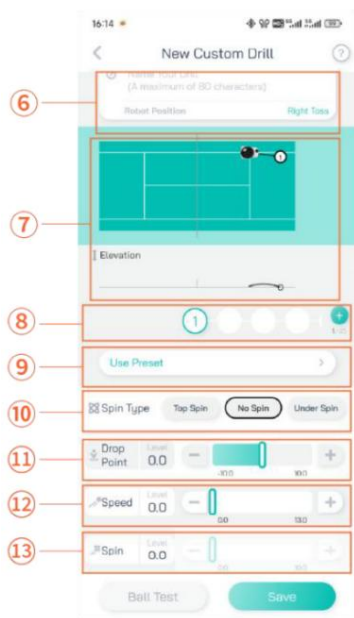
The Smart Tracker2 is clipped onto the tennis net above the intersection of the right side's doubles sideline and the net.



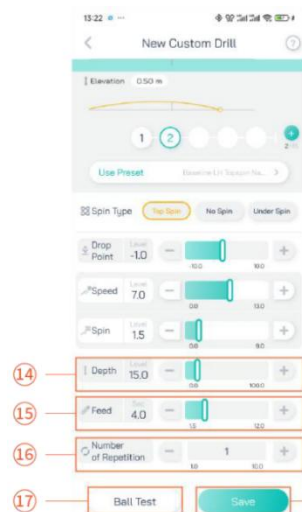
Step 4:

Clip the Smart Tracker3 in the middle position of the collar.

Costum Drill Einstellungen



⑥	Combination Naming	Name the custom drill. It's recommended to use labels like technical features, left/right hand, and landing position.
⑦	Animation Effect	Assist in quickly editing custom combination parameters. Different parameters show the landing positions and trajectories on the court through fitting. The animation is for reference only.
⑧	Use preset	Quickly reference suitable single balls based on their technical features. Parameters can be modified after selection.
⑨	Single Ball List	Click the "+" on the right to add a single ball, up to 45 in total. Long - press a single ball and drag it to the delete area below to remove it. Swipe left or right on the single ball list to quickly find a ball.
⑩	Spin Type	Set the spin type of a single ball to topspin, no - spin, or underspin.
⑪	Drop point	Set the landing position of a single ball on the court. Taking the user as a reference, if the parameter level is negative, the landing point will be in the left court area of the user; if the parameter level is positive, the landing point will be in the right court area of the user.
⑫	Speed	Set the speed at which the tennis ball is shot out between the robot's rollers. The higher the parameter level, the faster the ball.
⑬	Spin	Set the spin intensity of the ball shot from the robot's rollers. Higher parameter



⑭	Depth	Set the front-back landing position of the tennis ball on the court under this parameter. The larger the parameter, the farther the ball is from the robot.
⑮	Feed	Set the serving frequency of this single ball, in seconds.
⑯	Number of Repetition	Set the number of times this single ball is served repeatedly. For example, if the parameter is set to 2, during the serving process, this single ball will be served continuously 2 or 2N times. (N is a natural number greater than 0)