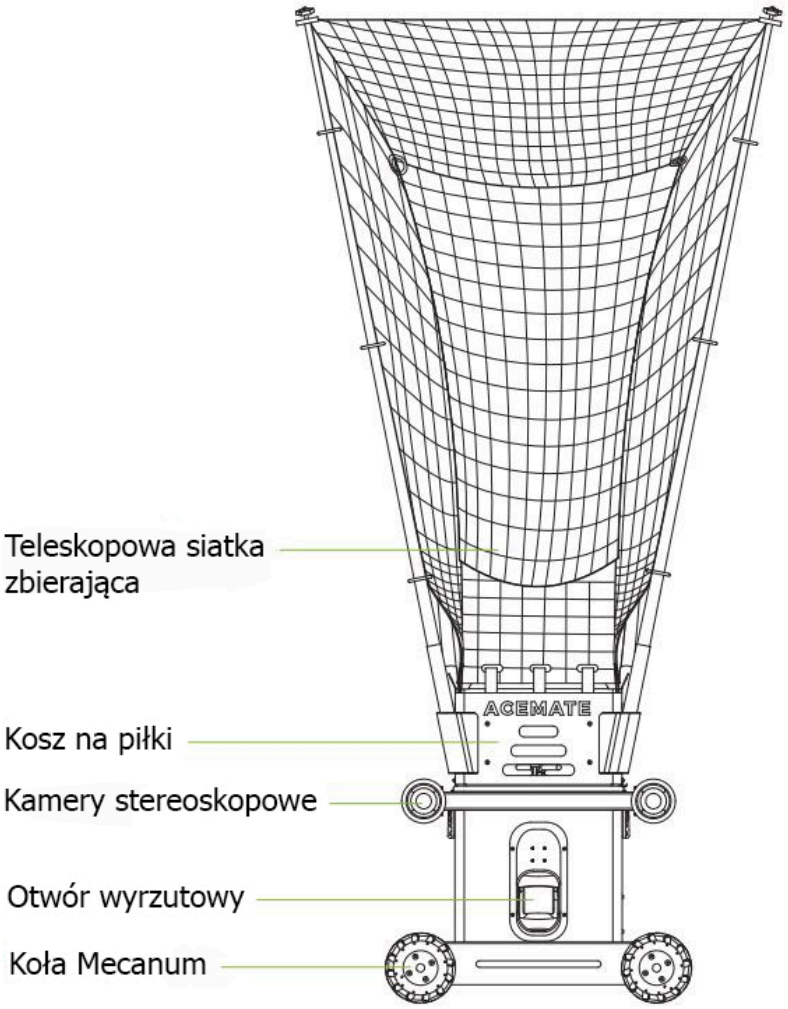
Acemate S10 INSTRUKCJA OBSŁUGI

Ważne informacje

- Używaj robota na korcie z wyraźnymi liniami oraz czystą nawierzchnią, wolną od zanieczyszczeń, gwoździ i ostrych przedmiotów.
- Nie używaj robota na zewnątrz podczas deszczu. W niekorzystnych warunkach pogodowych (np. deszcz, śnieg, burza piaskowa) używaj robota wyłącznie na krytym korcie tenisowym.
- Nie używaj robota przy słabym oświetleniu.
- Nie stój przed robotem, aby zapewnić prawidłowe rozpoznawanie kortu.
- Przed pierwszym użyciem upewnij się, że robot jest w pełni naładowany. Unikaj przeładowywania oraz całkowitego rozładowywania akumulatora.
- Nie używaj trybu Wymiana na niestandardowych kortach, aby uniknąć poważnych kolizji. Na kortach niestandardowych wybierz tryb Wyrzutnia piłek.
- Podczas korzystania z trybu Wymiana zachowaj odległość co najmniej 2 metrów od robota.
- Nie wkładaj do kosza na piłki żadnych przedmiotów innych niż piłki tenisowe.
- Używaj suchych piłek tenisowych. Nie używaj piłek mokrych ani uszkodzonych.

Elementy urządzenia i instrukcja montażu

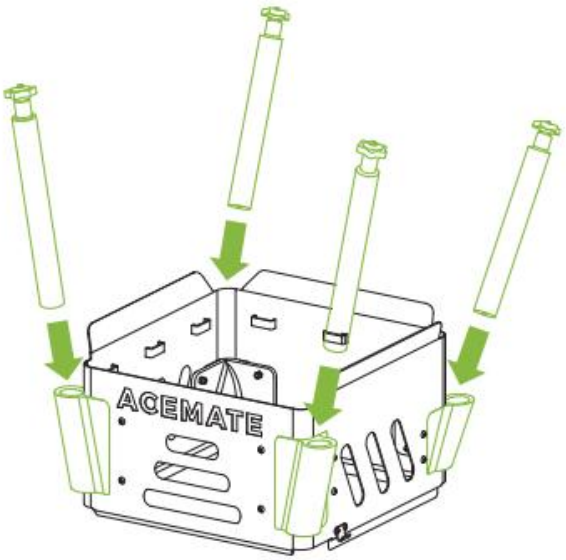
Schemat ogólny produktu



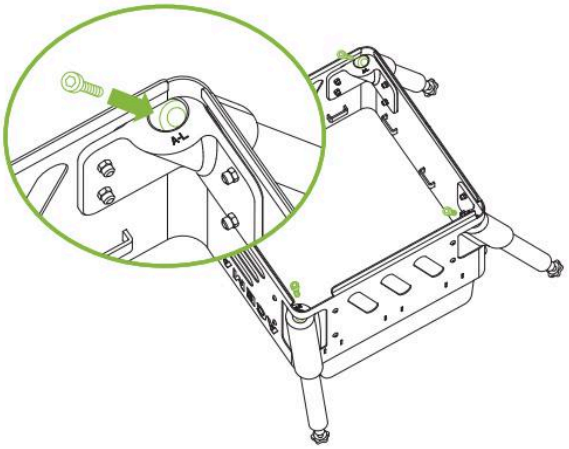
Montaż siatki zbierającej

> Aby zamontować siatkę zbierającą, wykonaj poniższe kroki zgodnie z ilustracjami.

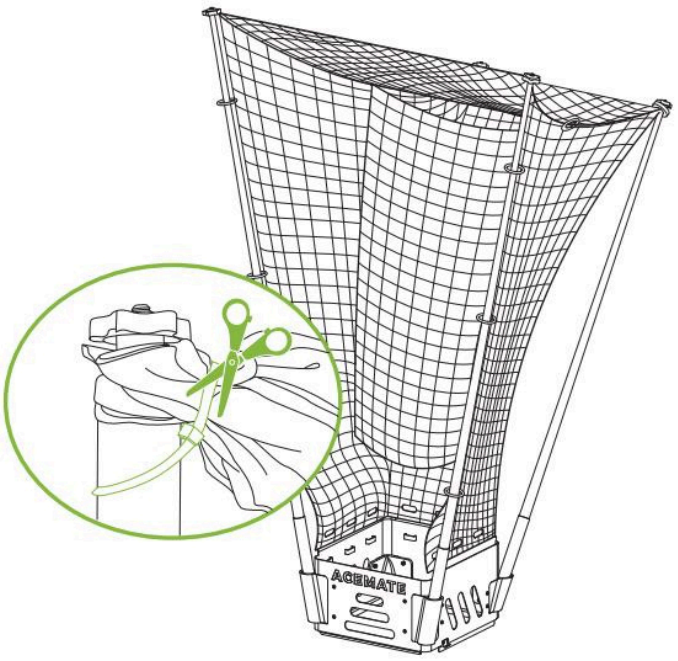
1. Zamontuj cztery teleskopowe wsporniki zgodnie z ilustracją. Ustaw otwór siatki po przedniej (krótszej) stronie kosza.



2. Przymocuj cztery wsporniki za pomocą dołączonych śrub i śrubokręta.

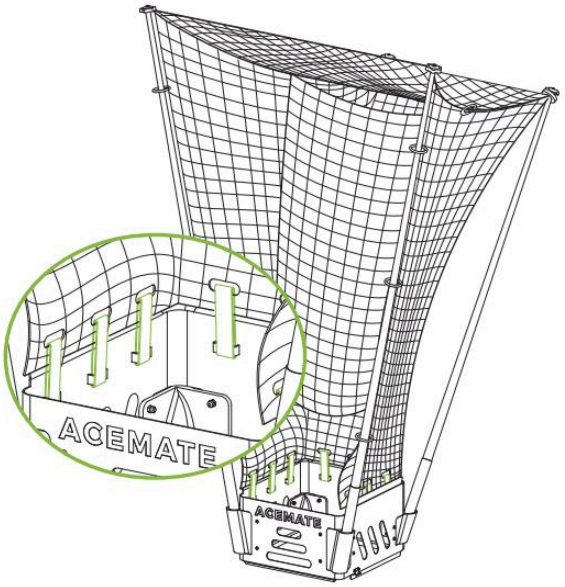


3. Przetnij plastikowe opaski zaciskowe na dwóch wspornikach. Rozłóż całkowicie cztery wsporniki, wysuwając je krótkimi ruchami.



Uwaga: Unikaj nadmiernego wysuwania pojedynczego drążka oraz zaplątania siatki.

4. Przymocuj siatkę do kosza na piłki za pomocą dołączonych pasków.



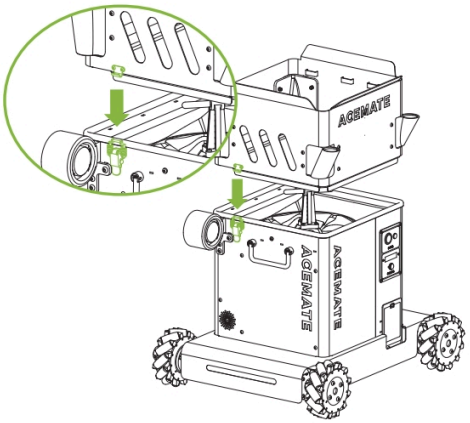
- **Uwaga:**

1. Podczas rozkładania lub składania siatki zbierającej nie wysuwaj ani nie chowaj jednego wspornika od razu do końca. Reguluj kolejno wszystkie cztery wsporniki teleskopowe, aż osiągną górne lub dolne położenie.
2. Podczas regulacji uważaj, aby siatka nie zahaczyła o wewnętrzne mieszadło ani o śruby.

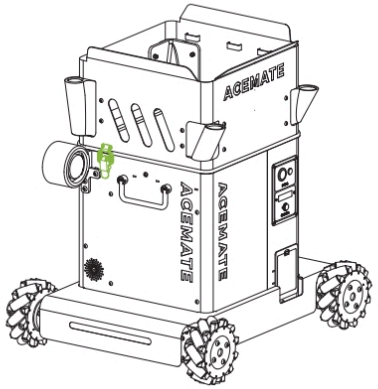
3. Nie wysuwaj nadmiernie pojedynczego wspornika i nie dopuszczaj do splątania siatki.

Montaż kosza na piłki

1. Dopasuj zaczepy kosza na piłki do zaczepów w podstawie. Zamontuj kosz na piłki na podstawie robota.



2. Zatrzaśnij zaczep, aż usłyszysz kliknięcie.

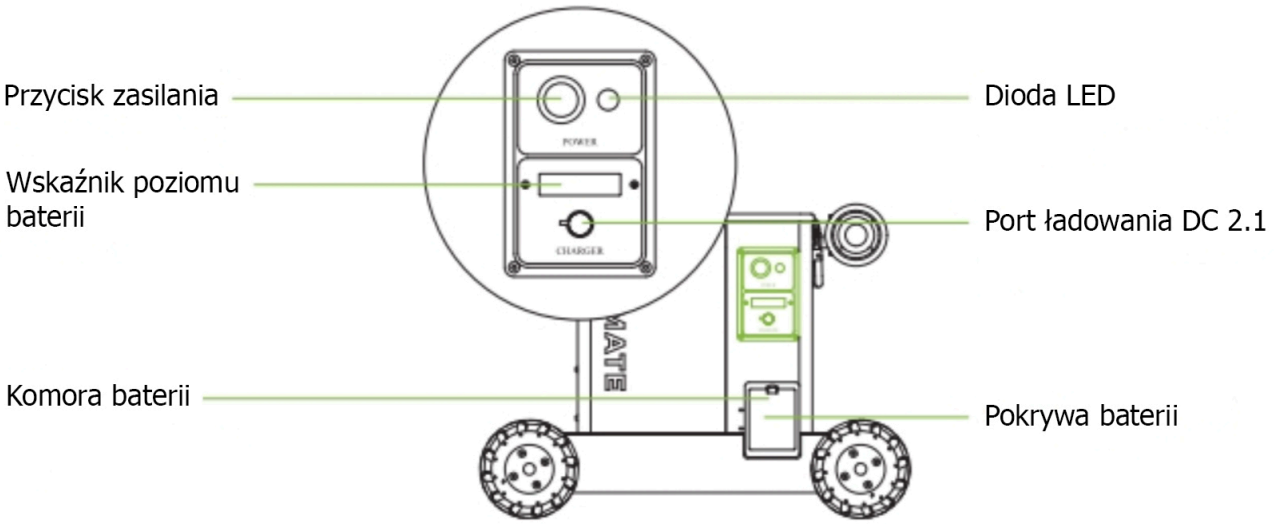


- **Uwaga:**

1. Upewnij się, że wszystkie zaczepy są prawidłowo zablokowane, aby nie poluzowały się podczas pracy.
2. Przed montażem lub demontażem wyłącz robota.

Wymiana akumulatora

1. Otwórz pokrywę akumulatora znajdującą się w dolnej prawej części tylnego panelu robota (zgodnie z ilustracją).



2. Odłącz przewód zasilający DC akumulatora.
3. Wyjmij akumulator.
4. Włóż nowy akumulator.
5. Podłącz przewód zasilający DC nowego akumulatora.
6. Zamknij pokrywę akumulatora.

Kontrola bezpieczeństwa

> Przed użyciem ACEMATE upewnij się, że:

- Akumulator jest wystarczająco naładowany.
- Otoczenie jest bezpieczne.
- Nawierzchnia kortu jest równa i wolna od przeszkód.
- Sprawdź wszystkie elementy urządzenia i upewnij się, że są w dobrym stanie. Upewnij się, że otwór wyrzutowy jest drożny, a koła działają prawidłowo.

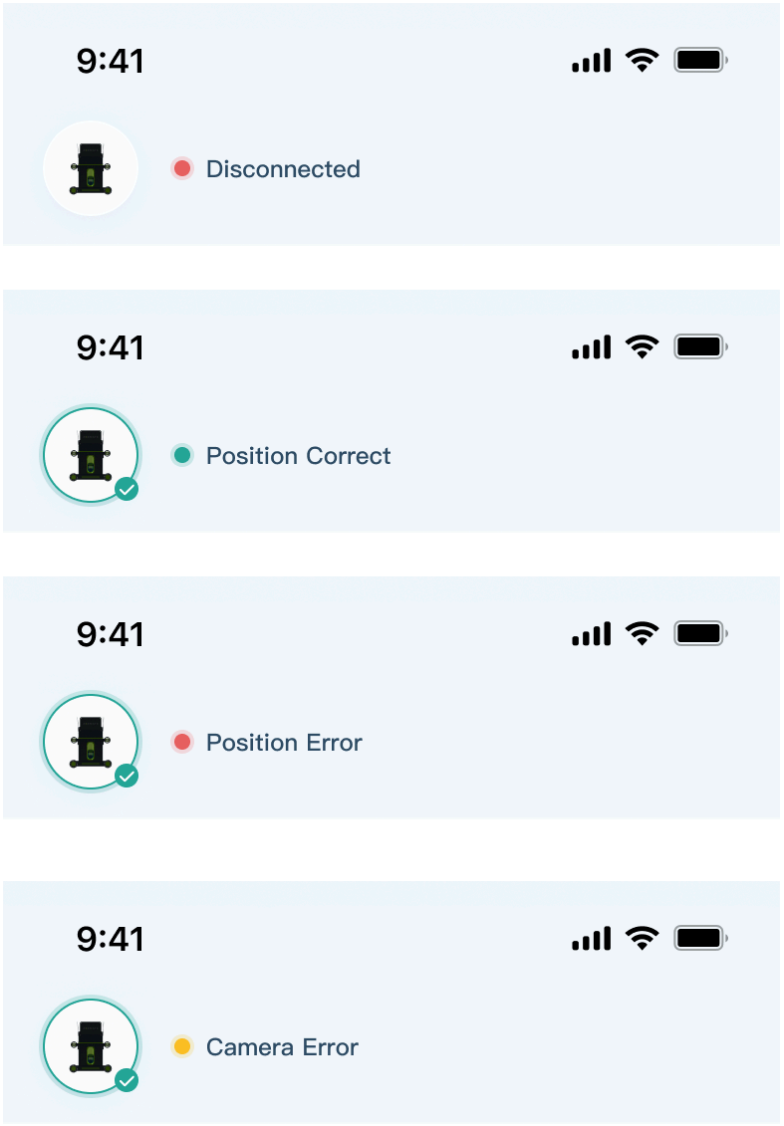
Opis ekranów aplikacji

Ekran "Trening"

> Wybierz odpowiednie ćwiczenie, zapoznaj się z jego opisem i szybko rozpocznij trening.



1. Wyświetlanie statusu robota



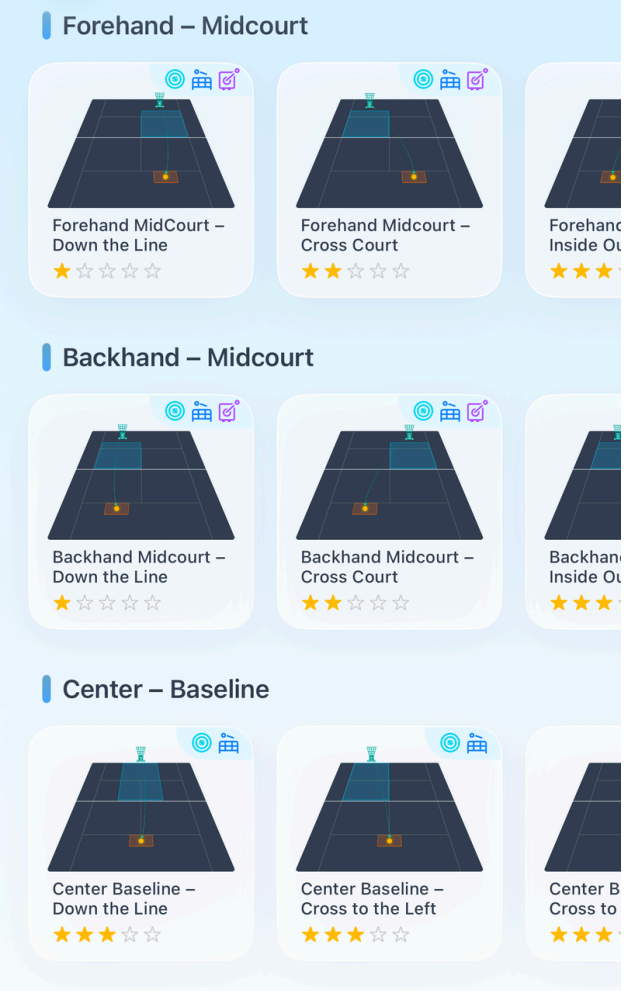
1.1 Status połączenia Bluetooth:

- W lewym górnym rogu wyświetlany jest status połączenia Bluetooth. Po włączeniu robota połącz się z urządzeniem ACEMATE_XXXX, aby sterować robotem i rozpocząć trening.

1.2 Status rozpoznawania pozycji robota:

- Ustaw robota możliwie jak najbliżej środka linii końcowej.
- Po rozpoznaniu pozycji przez robota status zmieni się z „Nieprawidłowe ustawienie” na „Prawidłowe ustawienie” .

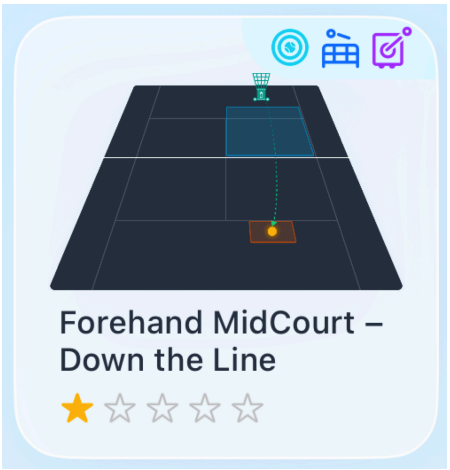
2. Kategorie treningowe i ćwiczenia



2.1 Klasyfikacja treningów

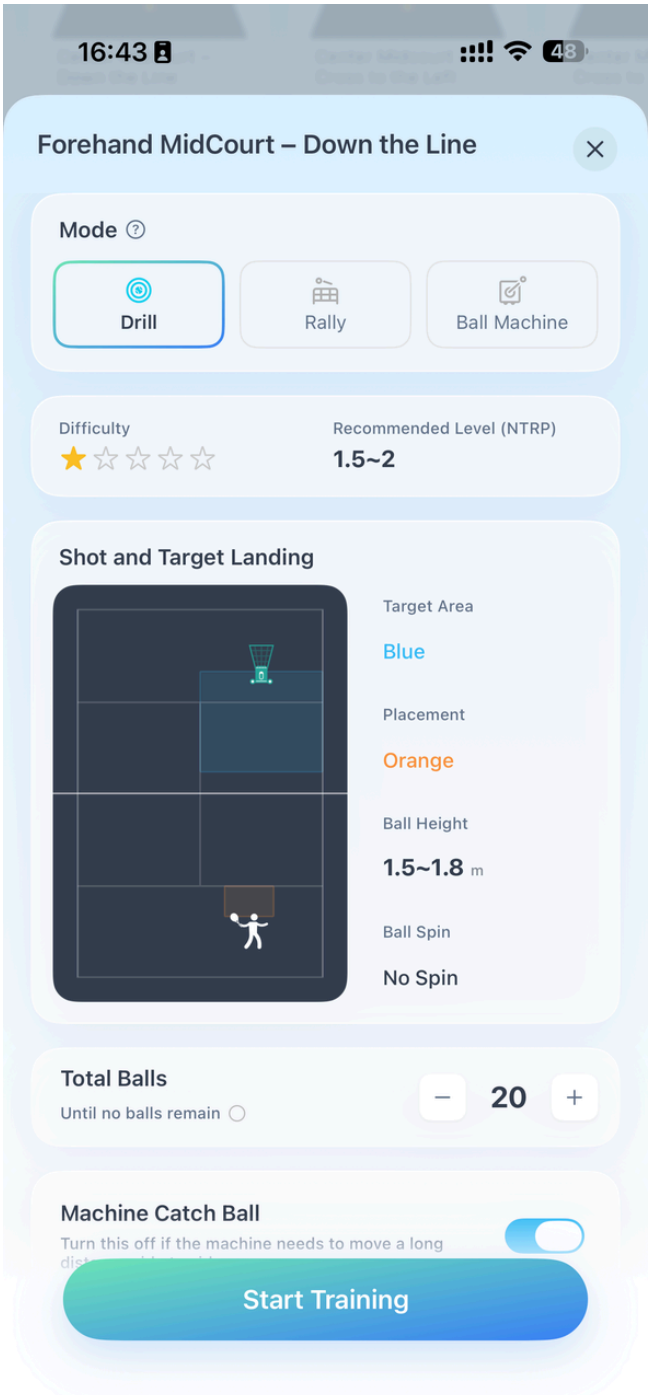
- **Ostatnie treningi:** Wyświetla 10 ostatnio używanych ćwiczeń.
- **Kategorie:** Uporządkowane według kombinacji **[Środek / Forhend / Bekhend]** + **[Krótko / Półkort / Głęboko]**. Wybierz ćwiczenie najlepiej dopasowane do Twoich potrzeb treningowych.

2.2 Karta ćwiczenia



Podgląd ćwiczenia:

- **Ikony trybów:** Od lewej oznaczają tryb **Ćwiczenie**, tryb **Wymiana**, oraz tryb **Wyrzutnia piłek**.
- **Schemat:** kolor **pomarańczowy** oznacza strefę lądowania piłek podawanych przez robota; a kolor **niebieski** oznacza docelową strefę Twojego odegrania.
- **Poziom trudności:** W skali od 1 do 5 gwiazdek. Im więcej gwiazdek, tym wyższy poziom trudności.
- Dotknij, aby otworzyć okno **Szczegóły Ćwiczenia**, które zawiera następujące ustawienia:



2.1.1 Przełączanie trybu

Dotknij, aby przełączać się między następującymi trybami:

- **Tryb Ćwiczenie:** Koncentruje się na odgrywaniu piłek do stref celu. Wynik jest obliczany na podstawie celności i jakości uderzeń.
- **Tryb Wymiana:** Koncentruje się na ciągłej wymianie z robotem. Wynik jest obliczany na podstawie regularności i jakości uderzeń.
- **Tryb Wyrzutnia piłek:** Robot pozostaje nieruchomy, dzięki czemu możesz skupić się wyłącznie na technice i formie uderzenia.

2.1.2 Trudność i zalecany poziom

- **Ocena trudności:** Względny poziom trudności od 1 do 5 gwiazdek.
- **Zalecany poziom:** Sugestie wyboru ćwiczeń na podstawie Twojego aktualnego poziomu tenisowego.

2.1.3 Animacja ćwiczenia i parametry podań

- **Po lewej:** Podgląd animacji pokazującej podania robota i odegrania zawodnika.
- **Po prawej:** Wyświetla strefę celu, strefę lądowania piłki podawanej przez robota, wysokość nad siatką (wysokość piłki) oraz intensywność rotacji.

2.1.4 Ustawienia łącznej liczby piłek

Dostosuj łączną liczbę piłek w sesji:

- **Do opróżnienia:** Sesja kończy się automatycznie, gdy robotowi skończą się piłki.
- **Określona liczba piłek:** Ustaw zakres od 1 do 80 piłek. Sesja kończy się po osiągnięciu ustawionego limitu.

2.1.5 Przełącznik odgrywania piłek przez robota (tylko tryb Ćwiczenie)

- **WŁĄCZONE:** Robot spróbuje odegrać każdą piłkę, którą uderzysz w strefę celu.
- **WYŁĄCZONE:** Robot pozostanie w wyznaczonej strefie podawania i nie będzie odgrywał uderzeń.
    - *Zalecane przy ćwiczeniach z przemieszczaniem na boki, aby utrzymać stały rytm podań i skupić się na celności.*

2.1.6 Rozpoczęcie treningu

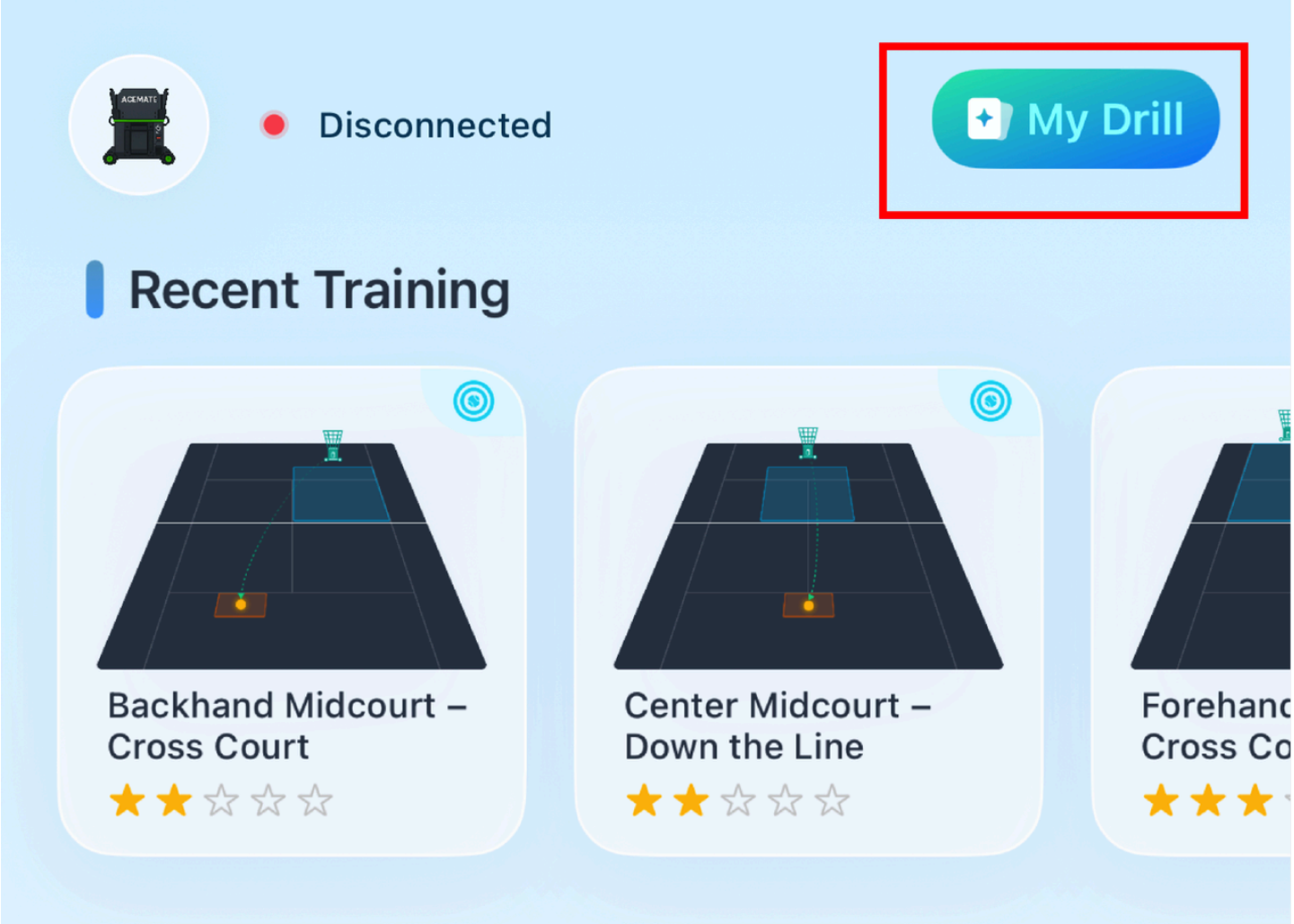
Dotknij, aby rozpocząć. Przed rozpoczęciem sesji pojawi się okno z odliczaniem.

2.1.7 Dodawanie własnego ćwiczenia

W trybach **Wymiana** lub **Wyrzutnia piłek** na dole pojawi się przycisk edycji:

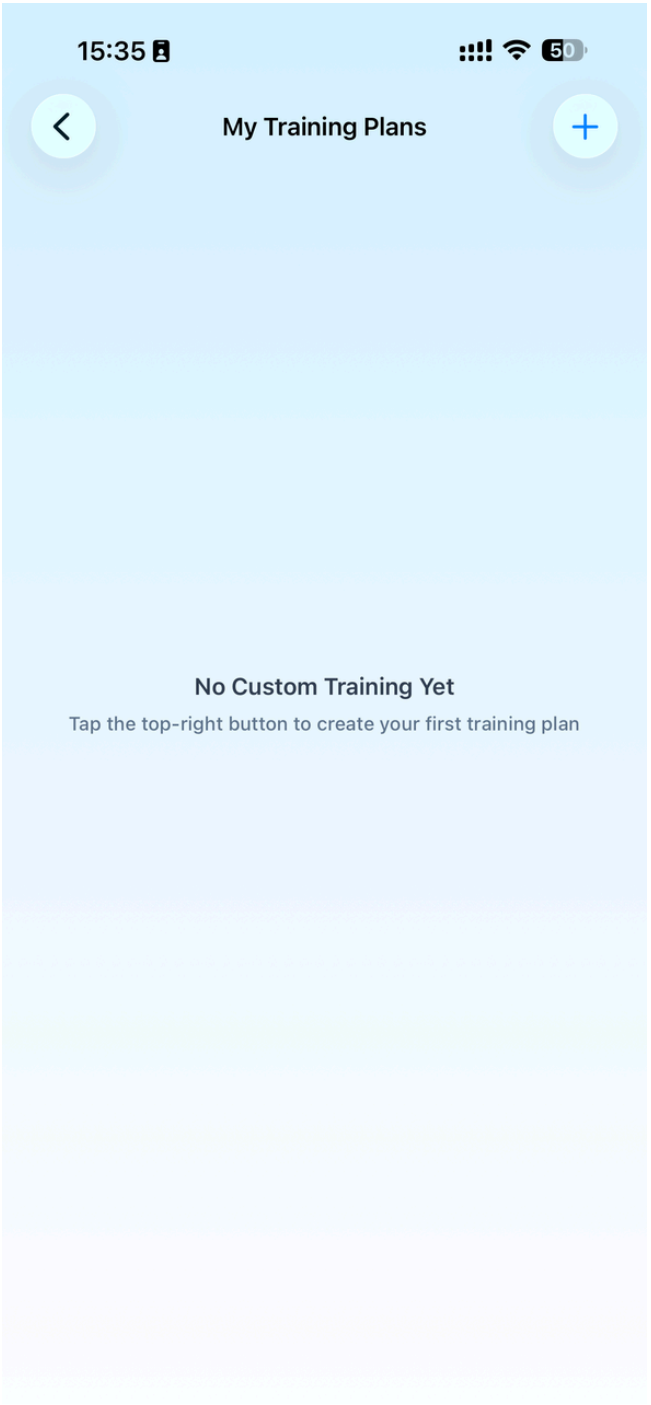
- Dotknij, aby przejść do szczegółowych parametrów robota. Zmienione ustawienia można zapisać jako **własne ćwiczenie** bez modyfikowania oryginalnego szablonu.

3. Moje ćwiczenia



Przejdź do podstrony „**Moje ćwiczenia**” , aby tworzyć i zarządzać własnymi ćwiczeniami w trybie **Wymiana** lub **Wyrzutnia piłek**. Możesz skonfigurować szczegółowe parametry robota i dopasować trening do swoich potrzeb. Dotknij dowolnego zapisanego ćwiczenia, aby od razu rozpocząć sesję.

3.1 Dodawanie własnego ćwiczenia



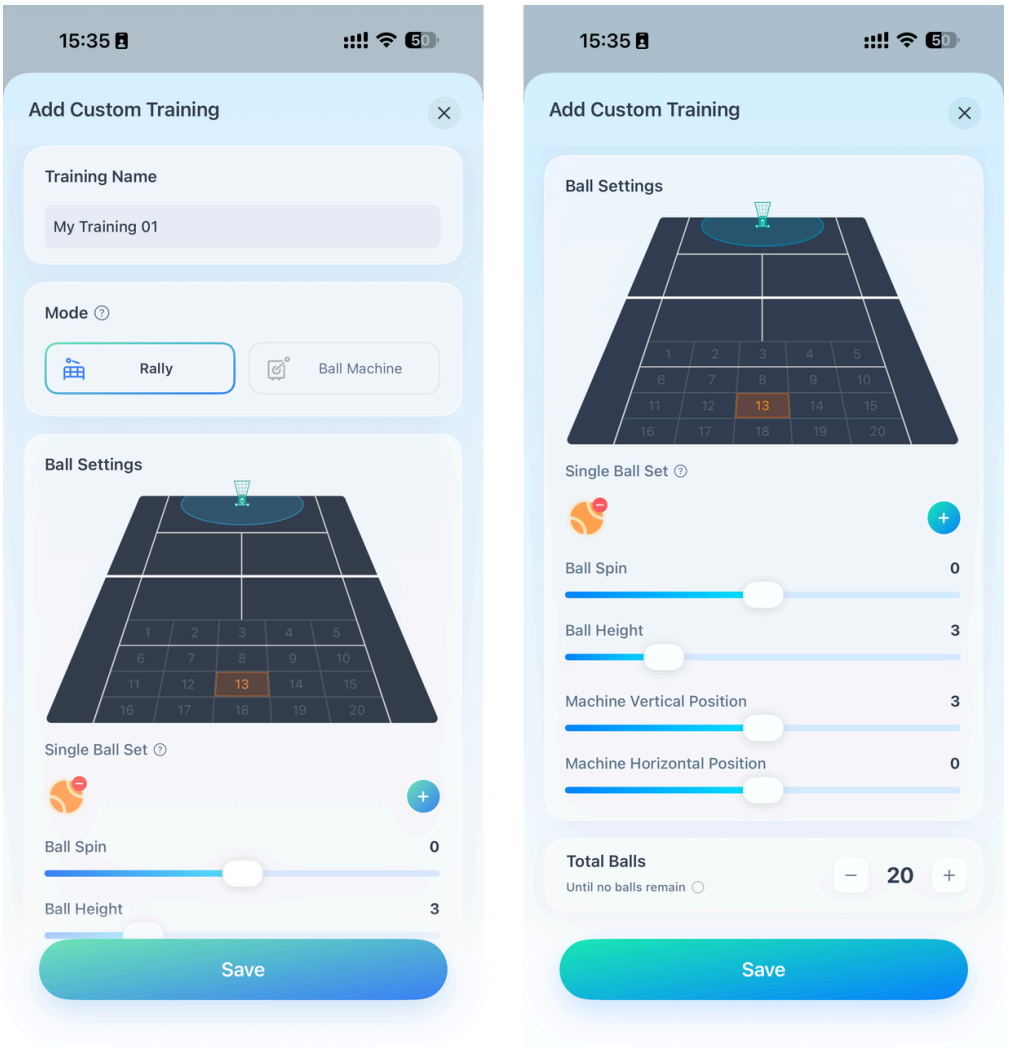
3.1.1 Nazwa ćwiczenia

- Dostosuj nazwę swojego ćwiczenia.

3.1.2 Tryb treningu

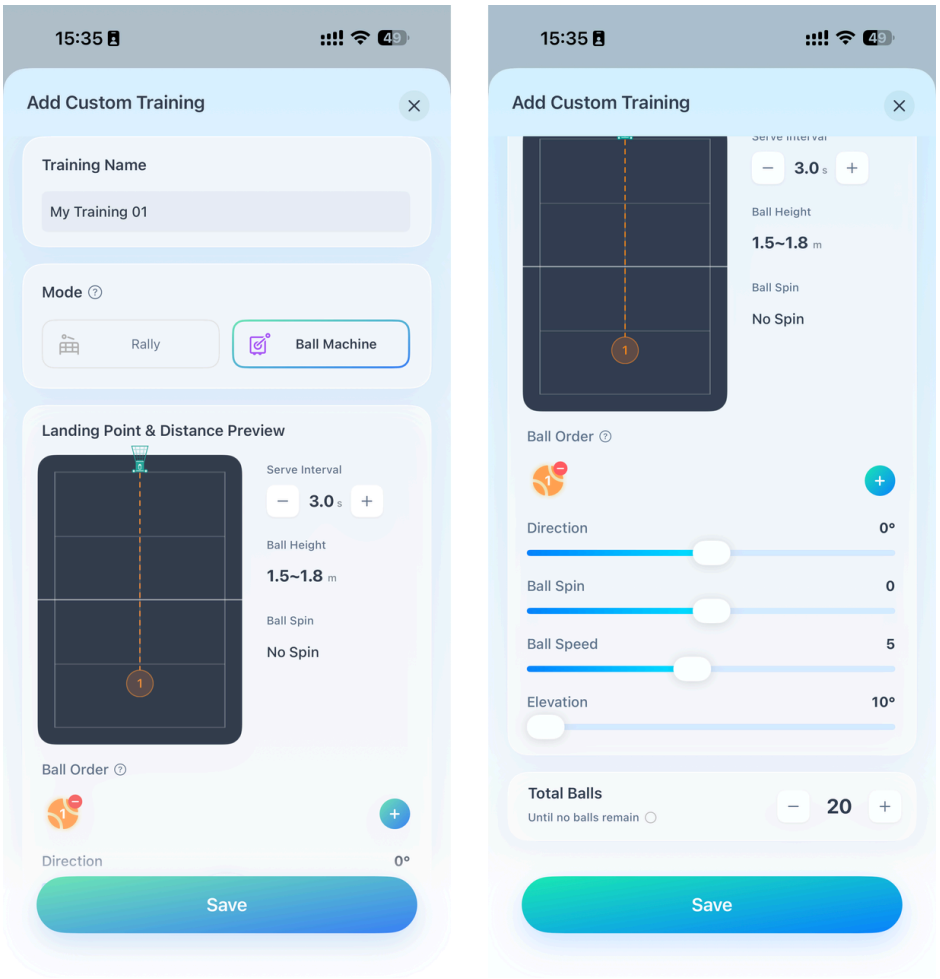
- Przełączaj się między trybem **Wymiana** oraz trybem **Wyrzutnia piłek**. Parametry zostaną automatycznie zaktualizowane zgodnie z wybranym trybem:

A. Ustawienia trybu Wymiana



- **Pozycja robota i strefa lądowania:** Wizualny schemat ustawienia na korcie.
- **Konfiguracja pojedynczej serii:** Dotknij **[+]**, aby dodać piłkę; dotknij **[-]** na ikonie piłki, aby ją usunąć.
  - Dotknij wybranej piłki, aby edytować jej parametry:
    - **Strefa lądowania:** Dotknij schematu, aby zmienić strefę celu.
    - **Rotacja:** Domyślnie **0 (płasko)**. Zakres: od **-3 (mocny slajs/backspin)** do **3 (mocny topspin)**.
    - **Wysokość:** Skala od 1 do 10 (wyższa wartość oznacza wyższy tor lotu piłki).
- **Pozycjonowanie robota:**
  - **Pozycja w pionie kortu:** Zakres 1–5. Domyślnie **3 (linia końcowa)**. 1 oznacza pozycję najbliżej siatki, a 5 najdalej od siatki.
  - **Pozycja w poziomie kortu:** Zakres 1–9. Domyślnie **5 (środek)**. 1 oznacza pozycję po prawej, a 9 po lewej stronie (z perspektywy robota).
- **Łączna liczba piłek:**
  - **Do opróżnienia:** Robot zatrzymuje się automatycznie, gdy skończą się piłki.
  - **Ustaw liczbę piłek:** Wybierz od 1 do 80 piłek.

B. Ustawienia trybu Wyrzutnia piłek



- **Schemat kierunku i odległości:**
  - Wyświetla odległość i kierunek każdego podania na podstawie standardowej pozycji robota na korcie.
- **Interwał podawania:**
  - Czas między kolejnymi podaniami. Zakres: **1.0 s – 15.0 s** (domyślnie: 3.0 s).
  - Regulacja za pomocą przycisków **[+]** lub **[-]**.
- **Wysokość podania:** Wyświetla zakres wysokości dla wybranej piłki.
- **Siła rotacji:** Wyświetla siłę rotacji wybranej piłki.
- **Sekwencja podań i ustawienia pojedynczych piłek:**
  - Dotknij **[+]** aby dodać piłkę; dotknij **[-]** aby usunąć.
  - Dotknij piłkę, aby edytować jej indywidualne parametry:
    - **Kierunek:** Początkowy kierunek podania. Wartości ujemne oznaczają kierunek **w lewo**; wartości dodatnie **w prawo**.

        - **Rotacja:** Domyślnie **0 (płasko)**. Zakres: od **-3 (mocny slajs/backspin)** do **3 (mocny topspin)**.
        - **Prędkość:** Wyższe wartości oznaczają większą prędkość.
        - **Kąt wyrzutu:** Wyższe wartości zwiększają wysokość lotu piłki.
- **Łączna liczba piłek:**
    - **Do opróżnienia:** kończy sesję, gdy robotowi skończą się piłki.
    - **Ustaw liczbę piłek:** Wybierz od 1 do 80 piłek.

3.1.3 Zapis

- Dotknij „Zapisz” , aby zapisać konfigurację trybu i piłek na liście **"Moje ćwiczenia"**.

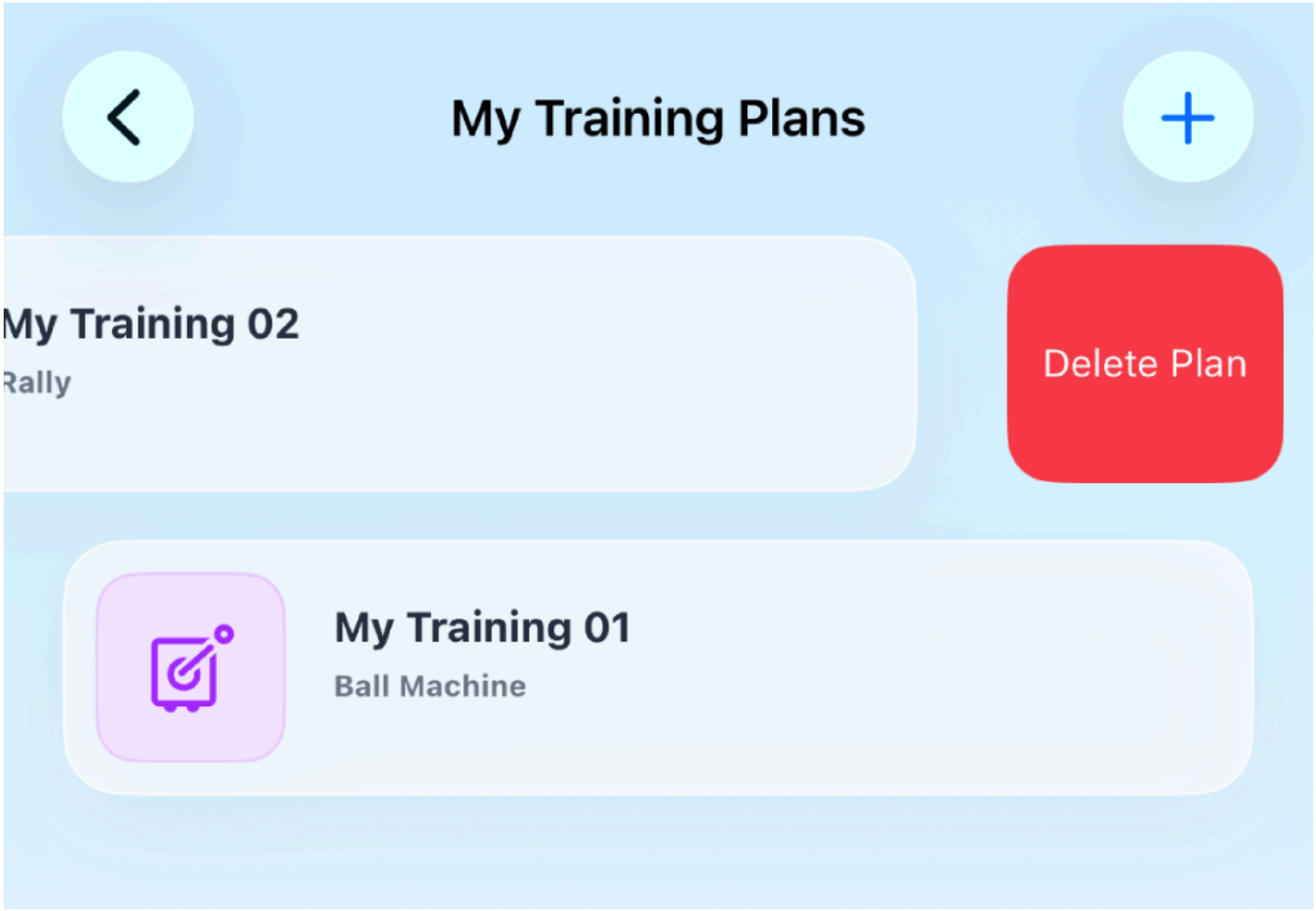
3.2 Uruchamianie własnego ćwiczenia

- Dotknij dowolnego ćwiczenia z listy **"Moje ćwiczenia"**, a następnie wybierz **[Rozpocznij trening]** w wyskakującym okienku, aby rozpocząć.

3.3 Edycja własnego ćwiczenia

- Dotknij ćwiczenia z listy **"Moje ćwiczenia"** aby zmodyfikować jego nazwę lub parametry w wyskakującym okienku. Wybierz **[Zapisz zmiany]** aby zaktualizować ćwiczenie.

3.4 Usuwanie własnego ćwiczenia



- Przesuń dowolne ćwiczenie na liście w lewo i dotknij [**Usuń**], aby usunąć zapisane ćwiczenie.

Ekran "Dane"

> Przeglądaj dane treningowe w Acemate, korzystaj ze szczegółowych metryk oraz otrzymuj analizy i rekomendacje wspierane przez AI.



1. Przegląd treningów (Główny ekran)

1.1 Podsumowanie danych

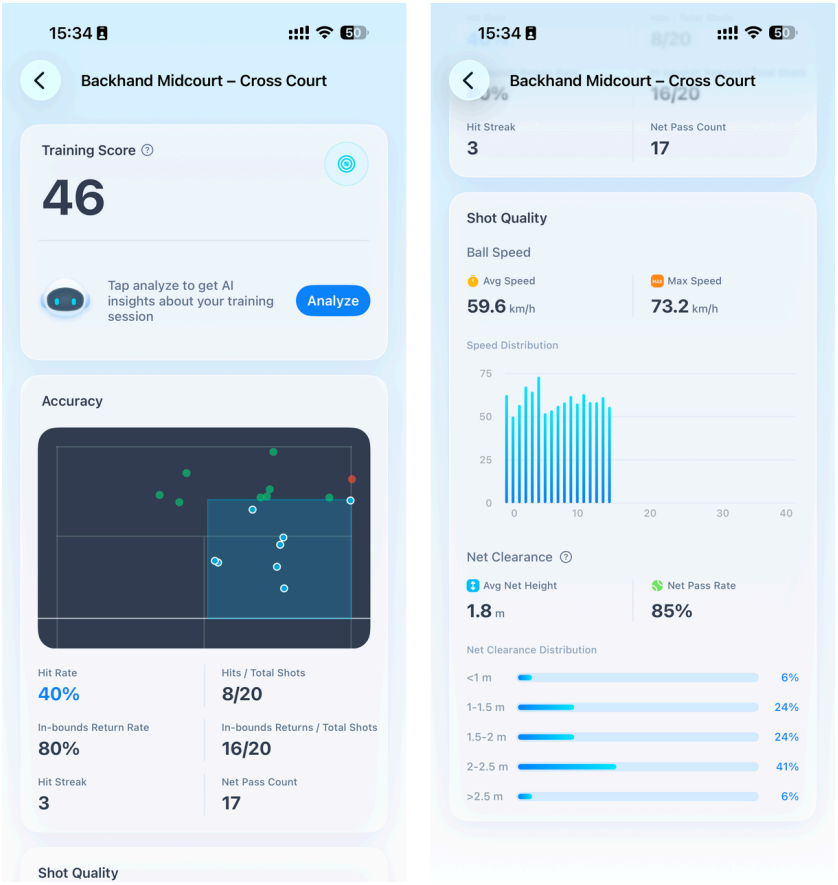
Wyświetla łączną liczbę uderzeń oraz łączny czas trwania treningu.

1.2 Historia treningów

Lista wszystkich sesji treningowych uporządkowana chronologicznie (od najnowszych do najstarszych). Każda karta zawiera podsumowanie sesji.

- Dotknij karty trybu **Ćwiczenie** lub trybu **Wymiana,** aby **wyświetlić stronę** ze szczegółowymi danymi.
- *Uwaga: szczegółowe dane nie są obecnie dostępne dla trybu Wyrzutnia piłek.*

2. Szczegóły danych (podstrona)



2.1 Łączny wynik i analiza AI

Wyświetla ogólny wynik sesji, obliczony na podstawie wybranego trybu, poziomu trudności oraz Twoich rzeczywistych wyników.

- **Analiza AI:** Dotknij przycisku analizy, aby otrzymać spersonalizowaną ocenę i wskazówki coachingowe oparte na Twoich danych.

2.2 Karta celności

- **Rozkład uderzeń:** wizualne przedstawienie miejsc, w których lądowały Twoje odegrania podczas sesji.
- **Kluczowe metryki:**
  - **Tryb Ćwiczenie:** wyświetla celność trafień w cel (trafienia/pudła), procent piłek w korcie i poza kortem oraz dane dotyczące przelotu nad siatką.
  - **Tryb Wymiana:** wyświetla najdłuższą serię wymian oraz łączną liczbę uderzeń.

2.3 Jakość uderzeń

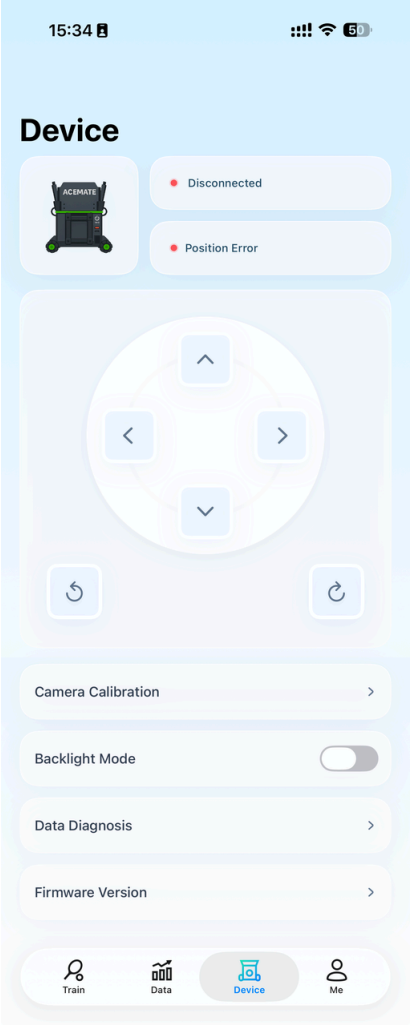
Szczegółowe dane dotyczące prędkości piłki i przelotu nad siatką:

- **Prędkość piłki:** średnia prędkość, maksymalna prędkość oraz wykres rozkładu prędkości.

- **Przelot nad siatką:** średnia wysokość przelotu, procent piłek nad siatką oraz rozkład wysokości.
    - *Przelot nad siatką oznacza wysokość Twojego odegrania w momencie, gdy piłka przelatuje nad siatką.*

Ekran "Robot"

> Zarządzaj połączeniem robota, ruchem, kalibracją, aktualizacjami firmware i innymi ustawieniami.



1. Sterowanie robotem

1.1 Status robota

- **Status połączenia:** Wyświetla aktualny stan połączenia.
- **Śledzenie pozycji:** Wyświetla status rozpoznawania położenia na korcie.

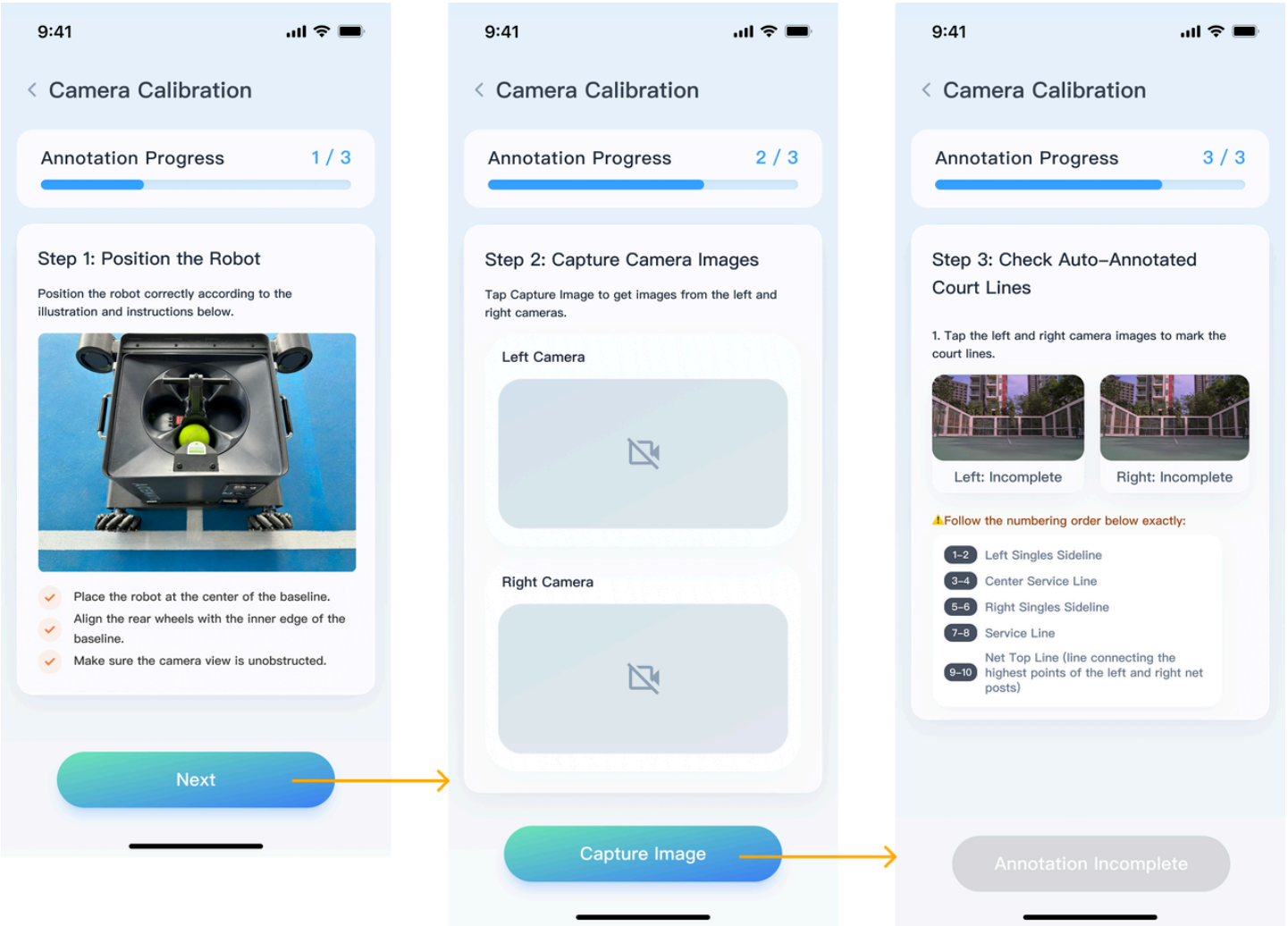
1.2 Zdalne sterowanie

Za pomocą joysticka na ekranie można sterować ruchem robota (do przodu, do tyłu, w lewo, w prawo) oraz jego obrotem.

1.3 Ustawienia robota

1.3.1 Kalibracja kamer

Jeśli robot ma problemy ze śledzeniem piłki lub dokładnością podawania, wykonaj poniższe kroki, aby skalibrować kamery.



(Uwaga: jeśli robot działa prawidłowo na tym samym korcie, ponowna kalibracja nie jest konieczna).

- **Krok 1: Ustawienie robota:** Prawidłowe ustawienie jest kluczowe. Kalibracja nie powiedzie się, jeśli robot nie zostanie prawidłowo ustawiony we właściwym miejscu na korcie.
- **Krok 2: Przechwytywanie obrazów:** Dotknij, aby pobrać aktualne obrazy z lewej i prawej kamery.
- **Krok 3: Sprawdzenie linii kortu:** Dotknij obrazu z lewej i prawej kamery, aby sprawdzić i skorygować automatycznie wykryte linie kortu. Upewnij się, że znaczniki są ustawione w następującej kolejności:

    - **1-2:** Lewa linia boczna singlowa
    - **3-4:** Środkowa linia serwisowa
    - **5-6:** Prawa linia boczna singlowa
    - **7-8:** Linia serwisowa
    - **9-10:** Górna linia siatki (linia łącząca najwyższe punkty słupków siatki)
    - 💡 **Wskazówka:** Uszczypnij ekran, aby powiększyć szczegóły. Dotknij punktu, aby go zaznaczyć, a następnie przeciągnij, aby zmienić jego pozycję. Dopasuj punkty możliwie najdokładniej do rzeczywistych linii kortu.
- **Krok 4: Przesłanie danych:** Gdy wszystkie 10 punktów zostanie dokładnie ustawionych na obu obrazach, dotknij zielonego przycisku **„Prześlij kalibrację”** .
- **Krok 5: Test na korcie:** Kalibracja zakończona! Zalecamy przetestowanie robota na korcie, aby sprawdzić poprawę dokładności śledzenia oraz działania AI.

1.3.2 Tryb pod światło

Silne światło padające w stronę kamer może zakłócać rozpoznawanie obrazu. W środowiskach o dużym odblasku włącz tryb pod światło, aby poprawić skuteczność odgrywania piłek przez robota i stabilność śledzenia.

1.3.3 Diagnostyka danych

Jeśli występują powtarzające się problemy, przejdź do **Diagnostyki danych** i opisz problem. Możesz przesłać logi urządzenia, dane systemowe oraz swoje dane kontaktowe, aby nasz zespół mógł udzielić wsparcia technicznego.

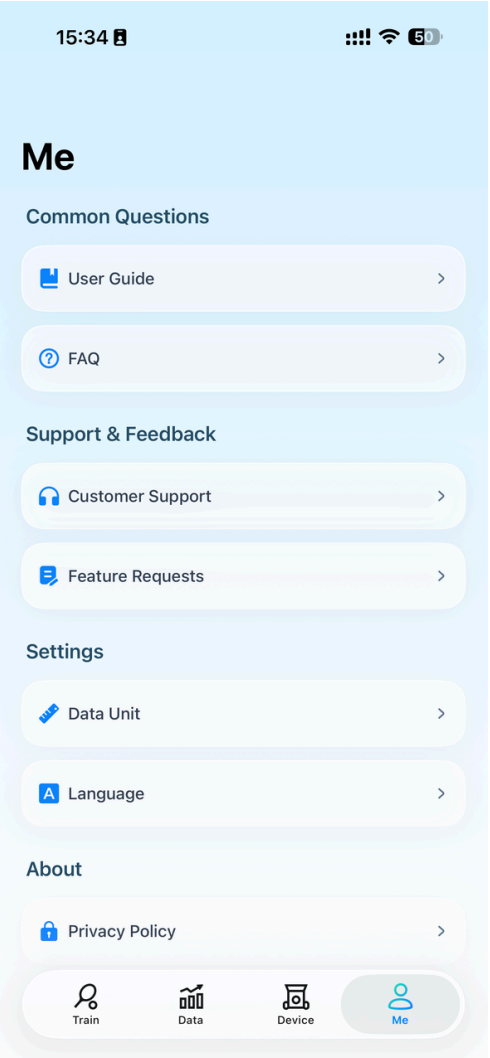
1.3.4 Wersja oprogramowania firmware

Regularnie udostępniamy aktualizacje firmware, aby wprowadzać nowe funkcje i usuwać błędy oprogramowania.

- **Powiadomienia o aktualizacjach:** Gdy dostępna będzie nowa wersja, otrzymasz powiadomienie w aplikacji.
- **Lista kontrolna przed aktualizacją:** Upewnij się, że robot ma wystarczająco naładowany akumulator i pozostaje włączony. Podczas aktualizacji trzymaj smartfon w zasięgu Bluetooth/Wi-Fi, aby uniknąć przerwania procesu.

Ekran "Profil"

> Uzyskaj dostęp do instrukcji obsługi, FAQ, wsparcia, opinii oraz ustawień systemowych, takich jak jednostki i język.



1. Pomoc i FAQ

1.1 Instrukcja obsługi

Dotknij, aby wyświetlić pełną instrukcję obsługi produktu.

1.2 Najczęstsze pytania

Dotknij, aby przejrzeć odpowiedzi na najczęstsze pytania dotyczące użytkowania produktu.

---

2. Wsparcie i opinie

2.1 Obsługa klienta

Wyświetla numer kontaktowy do wsparcia oraz godziny pracy obsługi.

2.2 Propozycje funkcji

Prześlij swoje pomysły na nowe funkcje lub sugestie dotyczące ulepszenia obecnych funkcji.

---

3. Ustawienia

3.1 Jednostki

Przełączaj między **metrycznym** i **imperialnym** systemem miar.

3.2 Język

Zmień język wyświetlania aplikacji: **polski, chiński, angielski, japoński** lub **koreański**.

---

4. Informacje

4.1 Polityka prywatności

Zapoznaj się z naszą polityką prywatności i warunkami ochrony danych.

Instrukcje i rekomendacje treningowe

1. Opisy trybów treningowych

Acemate ma być Twoim sparingpartnerem i trenerem, który pomoże Ci podnieść poziom gry w tenisa. Nasze ćwiczenia obsługują obecnie trzy tryby:

Tryb	Opis	Cel treningowy	Reakcja robota	Punktacja	Metryki punktacji	Personalizac
Ćwiczenie	Trening ukierunkowany na kontrolę kierunku i ogólną jakość uderzeń.	1. Trafiaj w wyznaczone strefy celu. 2. Gdy uzyskasz regularność, skup się na zwiększeniu prędkości piłki i kontroli przelotu nad siatką.	**Przełączane:** jeśli opcja jest **WŁ.**, robot odgrywa piłki trafione w strefę celu. Jeśli **WYŁ.**, robot tylko przemieszcza się do stref celu, aby podawać piłki.	Tak	Celność trafień; głębokość uderzeń; regularność; jakość uderzeń (prędkość/ wysoko ść).	Nie
Wymiana	Symuluje grę meczową, aby poprawić regularność i wytrzymałość.	1. Utrzymuj piłkę w grze (unikaj siatki i autów) i prowadź ciągłą wymianę. 2. Wraz z poprawą regularności skup się na jakości uderzeń.	**Zawsze odgrywa:** robot spróbuje odegrać każdą piłkę trafioną w granicach kortu.	Tak	Prawidłowe odegrania; liczba kolejnych uderzeń w wymianie; jakość uderzeń (prędkość/ wysoko ść).	Tak
Wyrzutnia piłek	Robot stacjonarny skupiony na mechanice uderzeń i pamięci mięśniowej.	Doskonal technikę dzięki powtarzalnym, regularnym podaniom.	**Brak odgrywania:** robot tylko podaje piłki.	Nie	Punktacja obecnie nie jest obsługiwana.	Tak

2. Rekomendacje treningowe

2.1 Jak wybrać ćwiczenie

Na stronie **Trening** wybierz ćwiczenie na podstawie gwiazdek wskazujących poziom trudności, zalecanego poziomu zaawansowania oraz konkretnych elementów ćwiczenia.

NTRP 1.0–3.0: Zalecane korzystanie z szablonów

Skorzystaj z gotowych szablonów, aby szybko rozpocząć trening bez konieczności ustawiania złożonych parametrów. Nasze ćwiczenia obejmują:

- **Ćwiczenia podstawowe:** Podzielone według [**Forhend/Bekhend/Środek**] + [**Krótko/Półkort/Głęboko**]. Obejmują konkretne kierunki, takie jak **po linii**, **cross-court** oraz **inside-out**. Skup się na swoich słabszych elementach i postaraj się uzyskać jak najlepszy wynik.
- **Ćwiczenia kompleksowe:** Przeznaczone dla graczy **NTRP 3.0+**. Obejmują złożone, wielouderzeniowe układy o wysokim poziomie trudności.
- **Podanie piłki do serwisu (ćwiczenie serwisu):** Dla graczy ćwiczących serwis. Ustaw robota po swojej stronie linii końcowej, blisko linii bocznej. Robot będzie regularnie podawał piłki, oszczędzając czas potrzebny na ich zbieranie.

> *Stale aktualizujemy bibliotekę ćwiczeń. Jeśli masz pomysł na konkretne ćwiczenie, daj nam znać przez **„Profil - Propozycje funkcji”** !*

2.2 Rekomendacje dotyczące własnych treningów

NTRP 3.5+ / Zaawansowani użytkownicy:

Najlepsze dla osób, które rozumieją parametry robota i chcą precyzyjnie dopasować trening do swoich potrzeb.

- **Modyfikowanie istniejących ćwiczeń:** możesz edytować i zapisywać jako własne ćwiczenia dla trybów **Wymiana** lub **Wyrzutnia piłek**. Jeśli szablon treningu jest prawie idealny, ale wymaga drobnej korekty, dotknij ikony edycji w lewym dolnym rogu podglądu ćwiczenia, aby go dostosować i zapisać.
- **Tworzenie od podstaw:** Jeśli nasze szablony nie spełniają Twoich konkretnych potrzeb, przejdź do **„Moje ćwiczenia”** w prawym górnym rogu strony Trening, aby zbudować własny spersonalizowany układ treningowy od podstaw.

Typowe problemy (FAQ)

Problemy sprzętowe

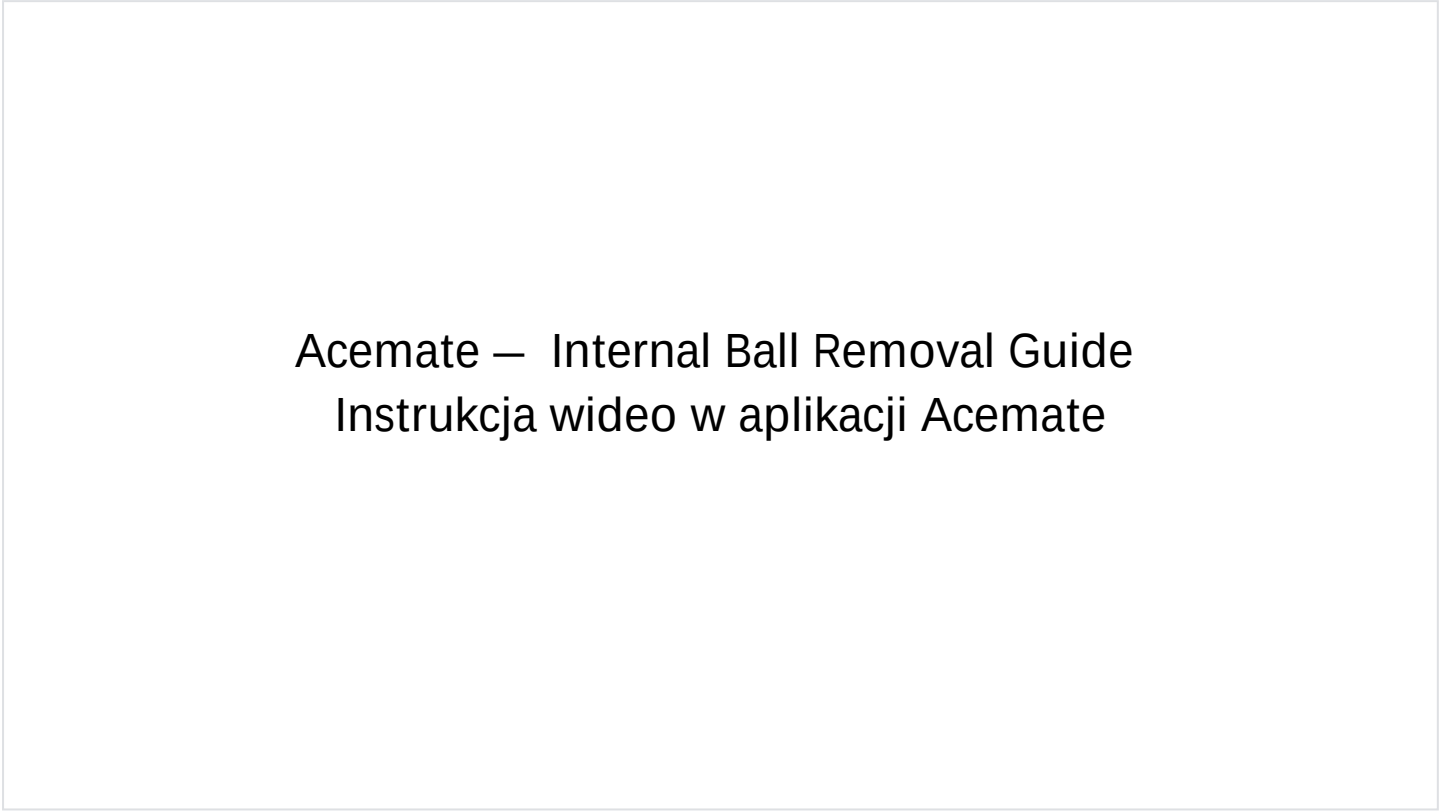
- **Siatka zbierająca łapie piłki, ale wiele z nich odbija się i wypada.**
  - Rozłóż siatkę zbierającą na odpowiednią wysokość. Zalecane jest najwyższe ustawienie wsporników teleskopowych.
  - Pracujemy nad poprawą skuteczności zbierania piłek przez siatkę.
- **Karuzela podawania piłek jest zablokowana.**

- **Objawy:** Po włączeniu robot nie podaje piłek. Obserwuj robota w trybie Wyrzutnia piłek, aby sprawdzić, czy karuzela podawania piłek się nie obraca.

- **Silniki wyrzutowe są zablokowane.**

- **Objawy:** Po włączeniu robot nie wyrzuca piłek. W trybie Wyrzutnia piłek, po upewnieniu się, że na karuzeli podającej nie ma piłek, sprawdź, czy silniki wyrzutowe się obracają.

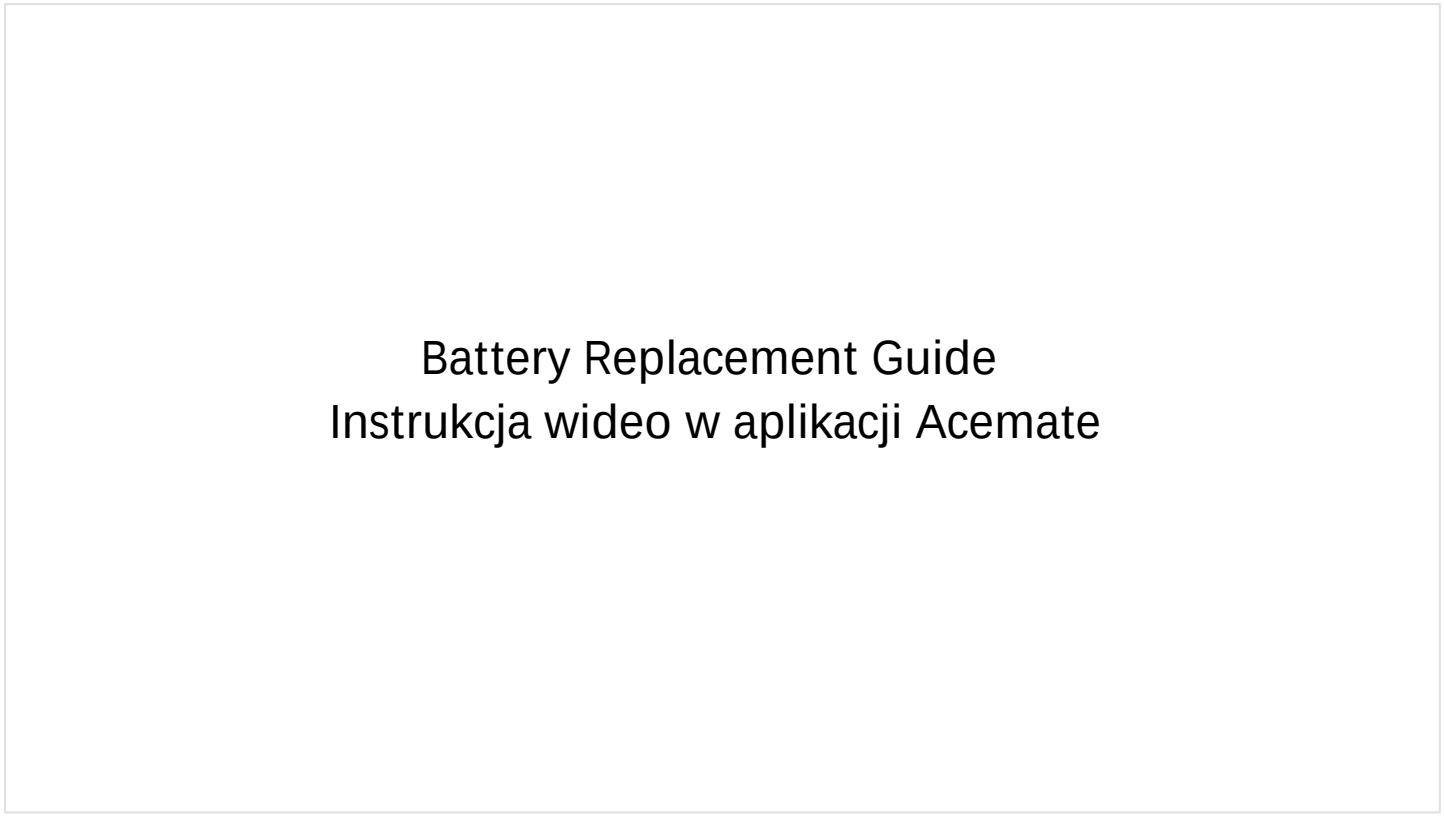
- Sprawdź, czy piłka nie utknęła między górnym i dolnym silnikiem wyrzutowym. Jeśli tak, wyłącz robota, odkręć śruby po obu stronach korpusu i unieś kosz na piłki, aby usunąć piłkę tenisową.



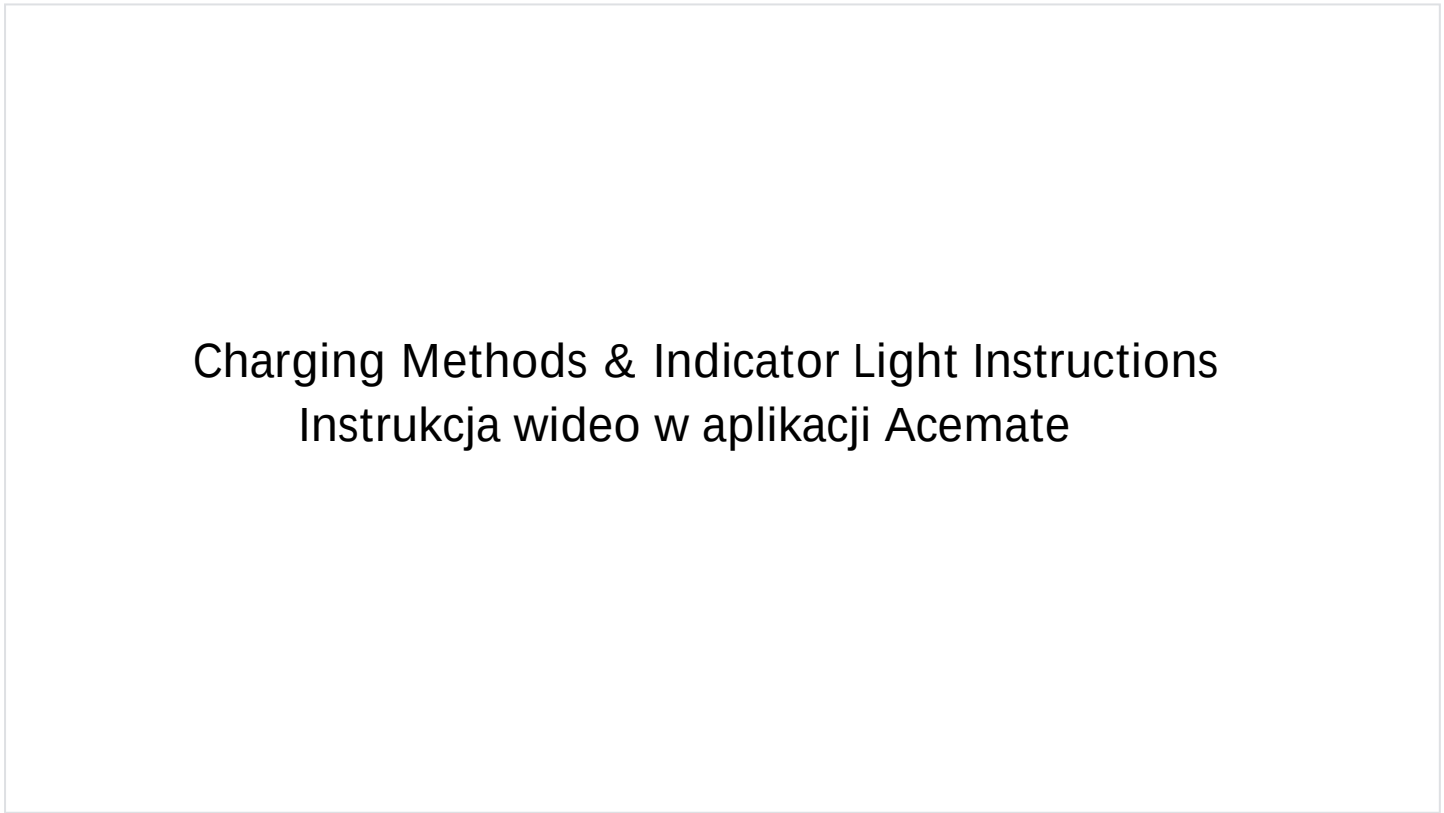
- **Koła się nie obracają.**

- Upewnij się, że robot jest prawidłowo włączony (kontrolka świeci na zielono lub niebiesko). Sprawdź, czy możesz ręcznie sterować ruchem robota za pomocą funkcji zdalnego sterowania w aplikacji.

- **Jak wymienić akumulator?**



- **Jak ładować robota? Co oznaczają kontrolki?**



Problemy z systemem wizyjnym

- **Podczas pracy robot może napotkać następujące problemy związane z systemem wizyjnym:**

- **Robot nagle zatrzymuje się podczas normalnego używania w trybie Wymiana.** Może to wynikać z niewyraźnych oznaczeń kortu (np. linii serwisowych, linii bocznych lub taśmy siatki), przez co robot traci swoją pozycję. Aby wznowić pracę, ręcznie przesuń go z powrotem do prawidłowej pozycji.
- **Słaba skuteczność zbierania piłek w trybie Wymiana.** Sprawdź, czy w otoczeniu kortu nie znajdują się przedmioty lub obrazy przypominające piłkę tenisową (żółte, okrągłe). Usuń je albo zasłoń.
- **Robot nagle porusza się w określonym kierunku.** W polu widzenia robota może poruszać się piłka tenisowa lub podobny obiekt, co zakłóca jego ocenę sytuacji, w której się znajduje. Unikaj takich sytuacji.

- Jeśli urządzenie napotka problem lub potrzebujesz pomocy, skontaktuj się z nami, wykonując poniższe kroki:

1. Otwórz aplikację i przejdź do strony **„Profil”** .
2. Wybierz opcję **„Opinia użytkownika”** .
3. Opisz problem, podaj dane kontaktowe i prześlij formularz.

Nasz zespół wsparcia technicznego skontaktuje się z Tobą niezwłocznie, aby zaproponować rozwiązanie.

Konserwacja i pielęgnacja

Aby utrzymać optymalną wydajność i wydłużyć żywotność ACEMATE, zalecamy regularne wykonywanie następujących czynności konserwacyjnych:

- Po użyciu wyczyść powierzchnię urządzenia oraz otwór wyrzutowy.
- Użyj szczotki czyszczącej, aby usunąć meszek z piłek tenisowych z wnętrza urządzenia.
- Sprawdzaj i czyść siatkę zbierającą.
- Regularnie sprawdzaj poziom naładowania akumulatora i status ładowania.
- Sprawdzaj wszystkie elementy pod kątem luzów i zużycia.
- Przechowuj urządzenie w suchym i dobrze wentylowanym miejscu.